

MANUEL TECHNIQUE

Révision du document

Révision	Date	Ecrit	Vérifié	Objet
A	01 avril 2011	SSA		Edition initiale

Table des matières

1. AVERTISSEMENTS DE SÉCURITÉ	4
2. INSTALLATION	5
2.1. Entreposage de l'équipement avant installation	5
2.2. Liste de l'outillage nécessaire	5
2.3. Implantation sur sol fini (avec gabarit)	6
2.4. Implantation avec croix de scellement (option)	8
2.5. Assemblage du tambour	10
2.5.1. Assemblage de la paroi fixe (détail C).	11
2.5.2. Fixation du peigne fixe à la paroi fixe (détail D)	12
2.5.3. Pose des bouchons	13
2.5.4. Fixation au sol (détail B)	14
2.5.5. Fixation du caisson (détail A)	15
2.5.6. Fixation des auvents (option)	16
2.5.7. Montage des peignes mobiles	17
2.5.8. Fixation du protège talon (option)	18
2.6. Raccordements électriques	18
3. DESCRIPTION	19
3.1. Spécifications techniques	19
3.2. Modes de fonctionnement	19
3.2.1. Description des modes	19
3.2.2. Panne de courant	19
3.3. Localisation des composants	20
3.4. Paroi fixe	21
3.5. Peignes mobiles	21
3.6. Peigne fixe	22
3.7. Caisson	23
3.8. Résistance chauffante (option)	24
3.9. Ensemble mécanique	25
3.9.1. Principe de fonctionnement suivant les modes 3 et 5	26
3.9.2. Principe de fonctionnement suivant le mode 4	26
3.10. Pictogrammes	27
3.10.1. Pictogrammes d'orientation	27
3.10.2. Pictogrammes de fonction	27
3.11. Logique de commande	28
4. ENTRETIEN	35
5. PANNES ET REMÈDES	36
6. SCHÉMAS ÉLECTRIQUES	37
6.1. Affectation des bornes de la logique de commande	38

1. AVERTISSEMENTS DE SÉCURITÉ

- Ce manuel doit être disponible à toute personne intervenant sur l'équipement: installateur, opérateur de maintenance, utilisateur final, ...
- Cet équipement est destiné à contrôler le passage de piétons et ne peut être affecté à un autre usage sans risque pour l'utilisateur ni pour l'intégrité de l'équipement.
La responsabilité d'Automatic Systems ne pourra être invoquée vis à vis de dégâts résultant d'une utilisation inappropriée de l'équipement.
Notamment, le tambour n'est pas destiné:
 - Aux personnes à mobilité réduite.
 - Aux enfants non accompagnés.
 - A gérer un flux continu de plus de 20 personnes par minutes.
- Ne pas installer cet équipement en zone explosive.
- Ne pas ajouter d'accessoires qui ne sont pas d'origine ou approuvés (un contact entre différents métaux provoque un effet de pile nuisible à la tenue de l'équipement à la corrosion)
- L'entrepreneur veillera à respecter les normes locales lors de l'installation de l'équipement.
- Toute opération sur l'équipement doit être réalisée par du personnel qualifié. Toute intervention non autorisée ou effectuée par un technicien non qualifié sur ce produit entraînera automatiquement et de plein droit le déni de la garantie du constructeur.
- L'accès au mécanisme doit être limité au personnel averti des risques électriques et mécaniques qu'il encourt en cas de manipulation négligente. Ce personnel est tenu de verrouiller la porte d'accès au mécanisme après intervention.
- Dès l'instant où l'on ouvre la carrosserie, couper l'alimentation sur le disjoncteur (ch.2.6.).
- L'équipement est configuré en mode "risque minimal" pour ses utilisateurs. Toute modification des paramètres doit être réalisée en connaissance de cause par du personnel qualifié et n'engage en rien la responsabilité d'Automatic Systems.

2. INSTALLATION

2.1. Entreposage de l'équipement avant installation

Avant son installation, éviter tout choc sur l'équipement et le placer dans son emballage d'origine dans un endroit sec, protégé de la poussière, de la chaleur et des intempéries.
Températures extrêmes d'entreposage: -30 à +80°C.

2.2. Liste de l'outillage nécessaire

- Jeu de clés plates.
- Jeu de clés à douille.
- Massette de 500 g.
- Foreuse à percussion + mèche à béton Ø15 x 100 (si fixation au sol avec gabarit).
- Niveau à bulle.
- Chariot élévateur.

1. Prévoir les gaines pour le passage des câbles de l'alimentation électrique et éventuelles commandes à distance aux emplacements définis sur le plan d'implantation.
Prévoir 10' de câble de réserve hors du sol, les connexions se faisant dans le caisson supérieur.
2. S'assurer que le sol sur lequel reposera le tambour soit plat (sans aspérité), réalisé en béton standard ou autre matériau non combustible.
3. Suivant les indications du plan d'implantation, marquer l'emplacement des points de forage à l'aide du gabarit.
4. En cas d'utilisation des boulons d'ancrage fournis par Automatic Systems, forer des trous de \varnothing 15 mm et 85 mm de profondeur.
Attention: bien que les boulons d'ancrage fournis par Automatic Systems soient appropriés à la plupart des configurations, il est indispensable d'adapter les moyens et la procédure de fixation à l'environnement et à la nature du sol sur lequel l'équipement sera placé et de valider le travail par un ingénieur compétent en la matière.
L'équipement doit être fixé au sol avant de le rendre accessible aux usagers!
Automatic Systems ne peut être tenu responsable d'accidents ou dégâts causés par un arrimage au sol inapproprié.
5. Placer les boulons d'ancrage (21).
Pré serrer les écrous afin de bloquer la cheville expansible dans le sol.
Retirer l'écrou afin de pouvoir placer ultérieurement les rails de fixation des montants.

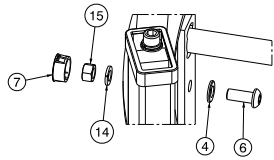


21

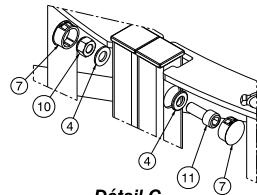
En respectant les indications du plan d'implantation:

1. Prévoir les gaines pour le passage des câbles de l'alimentation électrique et éventuelles commandes à distance.
Prévoir 10' de câble de réserve hors du sol, les connexions se faisant dans le caisson supérieur.
2. Creuser le trou pour la dalle en béton.
3. Assembler les différentes parties de la croix de scellement au moyen des vis et rondelles fournies.
4. Vérifier l'entraxe de la croix de scellement.
5. Déposer la croix de scellement dans le trou:
 - En respectant le sens de passage.
 - En faisant passer les gaines des câbles d'alimentation et de commande à distance à travers les montants prévus.
 - En veillant à ce que les rails de fixation soient enfoncés par rapport au niveau du sol fini comme indiqué sur le plan d'implantation (la partie peinte des rails devra rester hors du béton).
6. Couler un béton standard et le lisser.
7. Laisser sécher pendant environ une semaine.

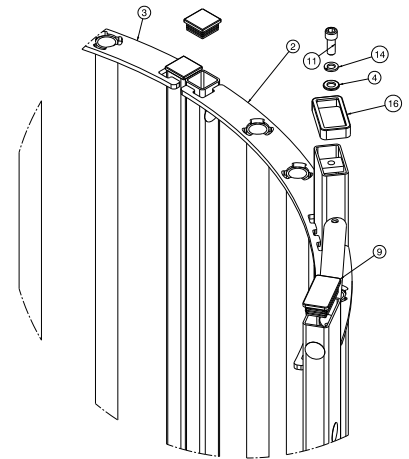
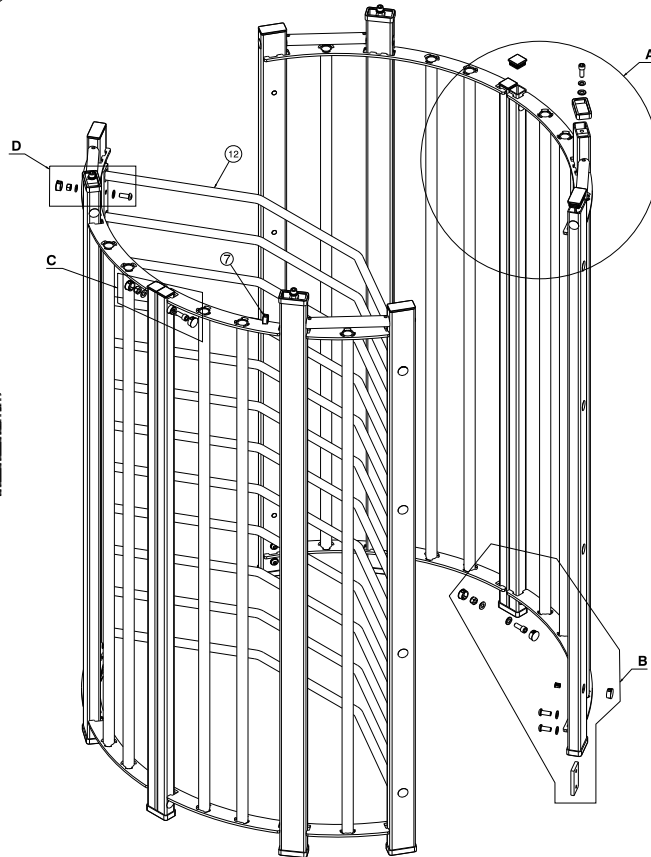
2.5. Assemblage du tambour



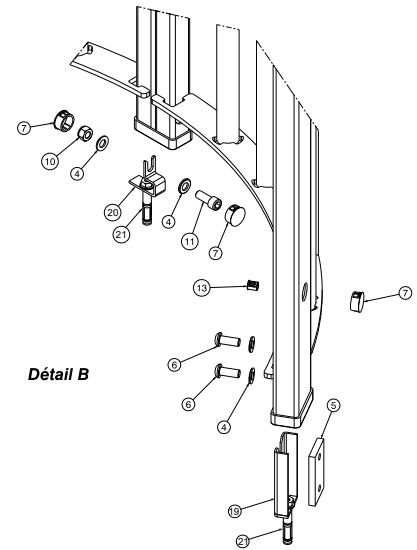
Détail D



Détail C



Détail A

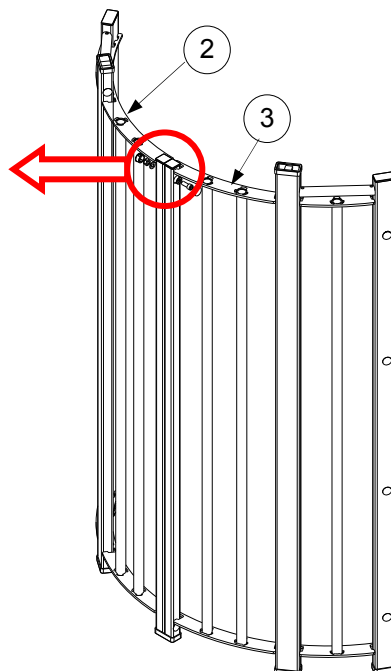
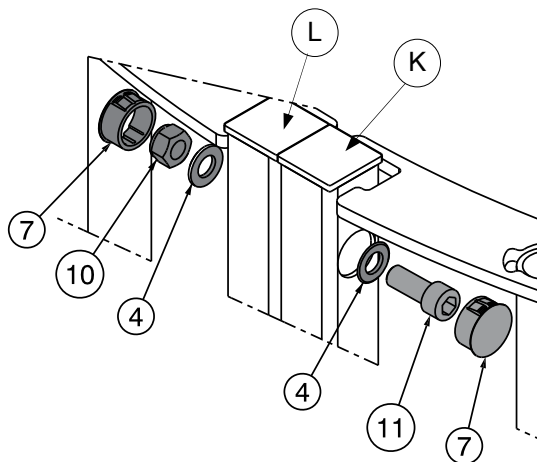


Détail B

2.5.1. Assemblage de la paroi fixe (détail C).

Assembler les montants K et L des parties cintrées gauche (3) et droite (2).

Procéder de la même manière pour les 2 autres parties cintrées.

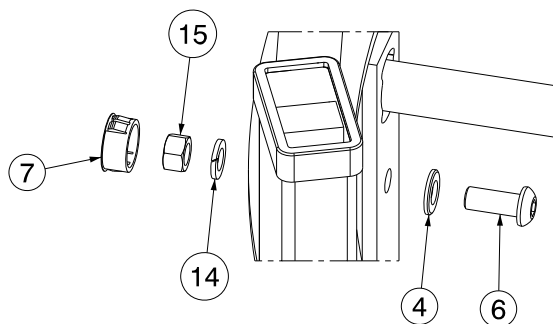
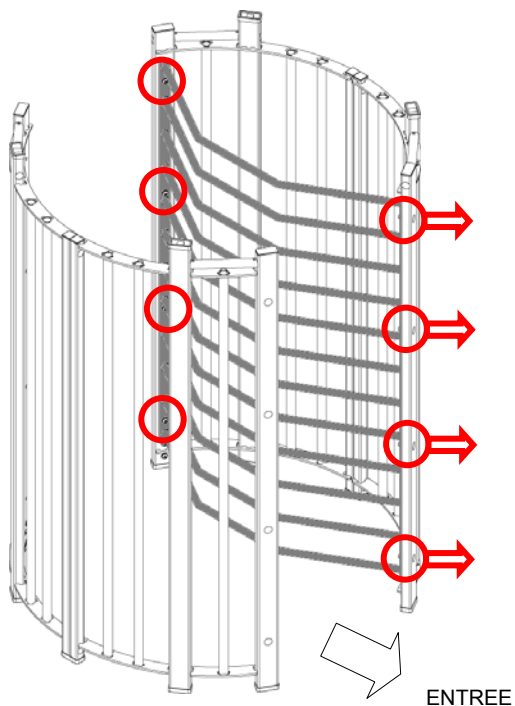


- 4. Rondelle plate DIN 125 M12.
- 7. Bouchon Ø ext 30 .9 mm.
- 10. Ecrou DIN 985 M12.
- 11. Vis DIN 912 M12x30.

2.5.2. Fixation du peigne fixe à la paroi fixe (détail D)

Fixer le peigne fixe (12) au coté gauche de la paroi fixe (8x).

Le peigne fixe est à gauche dans le sens de l'entrée, cf. plan d'implantation.

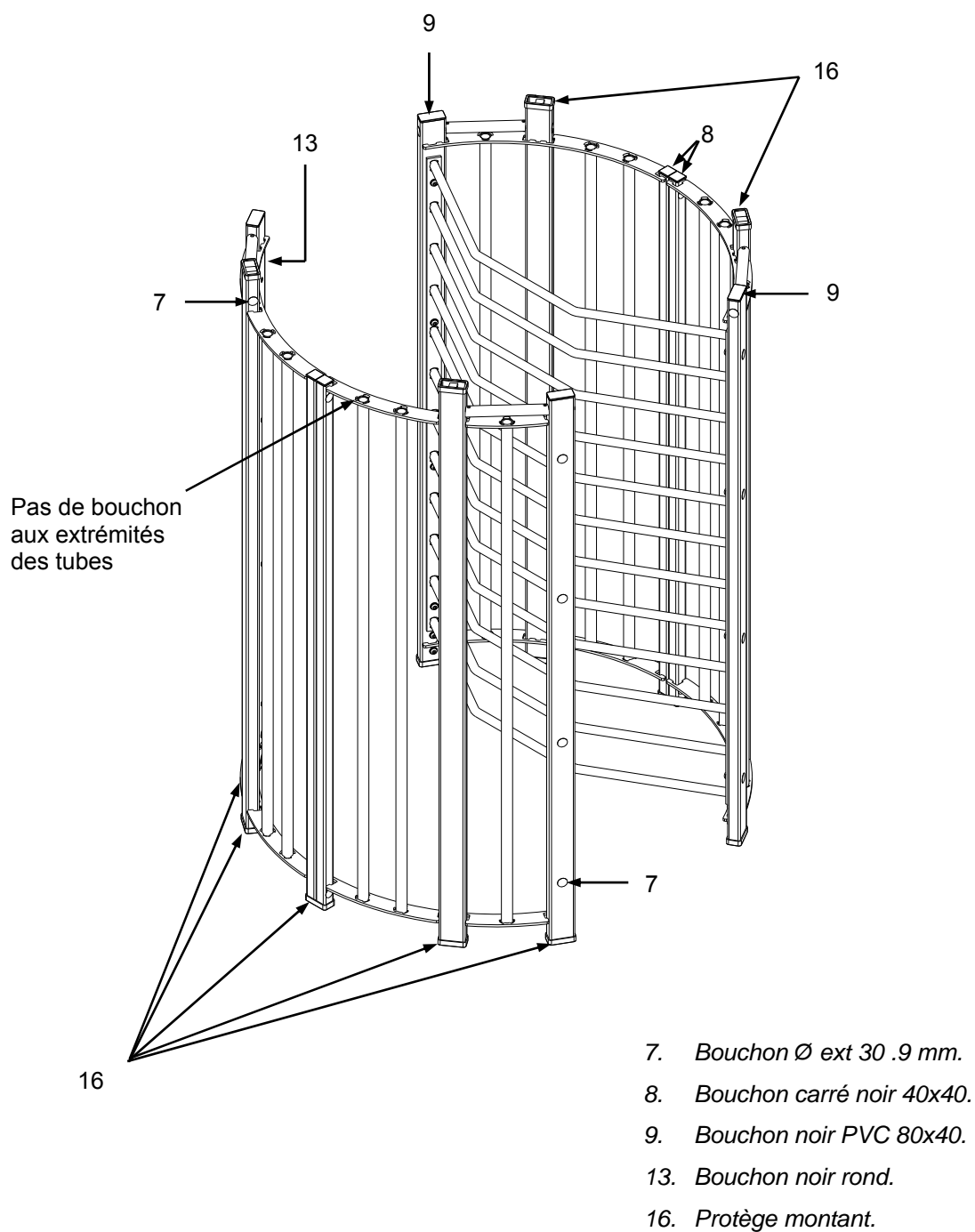


- 4. Rondelle plate DIN 125 M12.
- 6. Vis tête ½ bombée 6 pans creux M12x30.
- 7. Bouchon Ø ext 30 .9 mm.
- 14. Rondelle DIN 127 Grower M12.
- 15. Ecrou DIN 934 M12.

2.5.3. Pose des bouchons

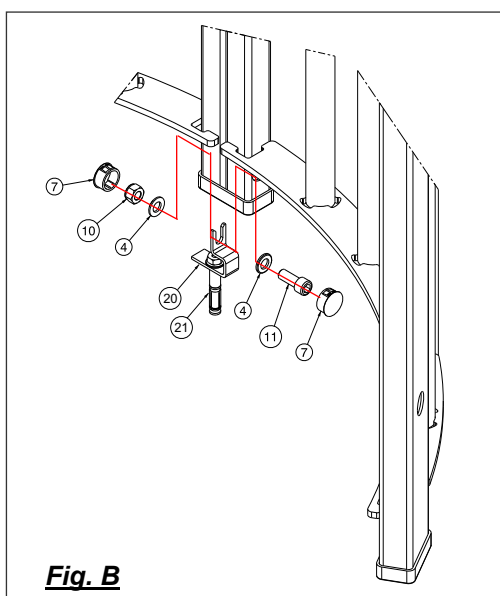
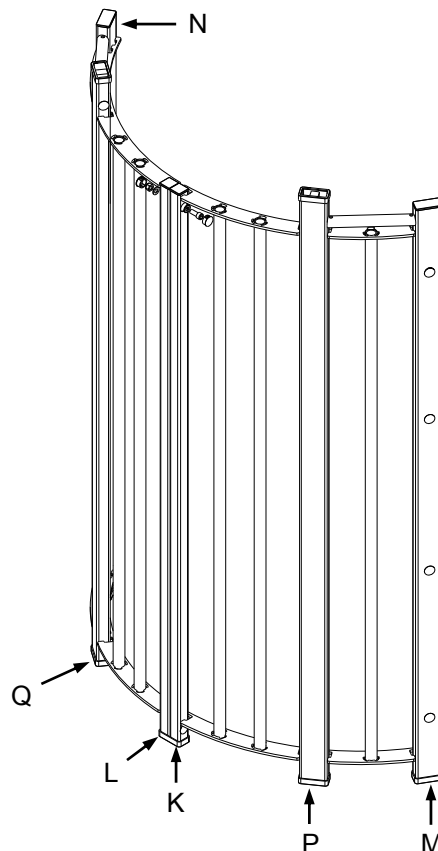
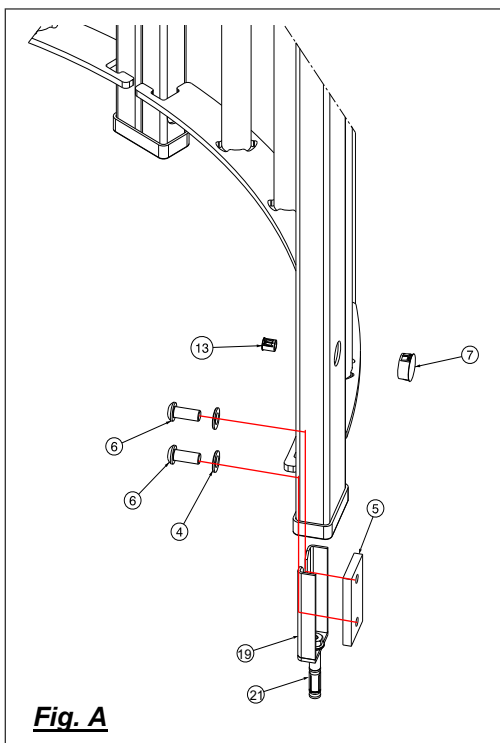
- Apposer les protège-montants (16) sur les extrémités inférieures des 10 montants de la paroi fixe, ainsi que sur les parties supérieures des 4 montants les plus hauts.
- Fermer les parties supérieures des autres montants au moyen des bouchons (8) et (9).
- Une fois la structure fixée au sol (cf. chapitre suivant), occulter les ouvertures latérales au moyen des bouchons (7) et (13).

Note: les extrémités des tubes verticaux de la paroi fixe restent ouvertes.



2.5.4. Fixation au sol (détail B)

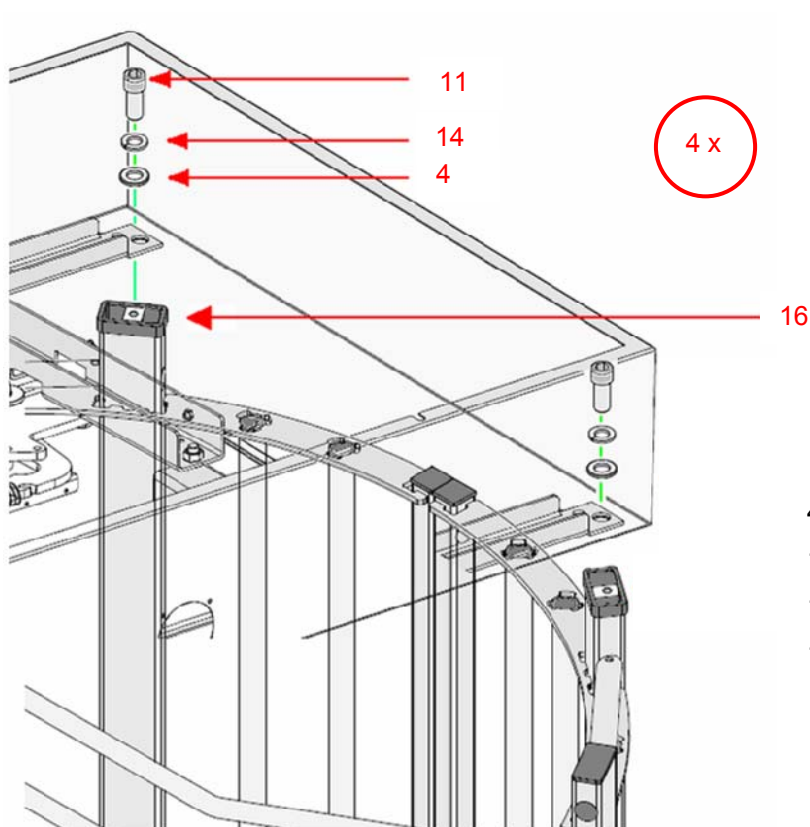
- Fixer les rails (19) et (20) sur les boulons d'ancrage (21) (cf. plan d'implantation, ch. 2.3.). Dans le cas de fixation sur croix de scellement (option), ils font partie intégrante de cette dernière.
- Faire passer les câbles électriques dans les montants (P) et (Q).
- Fixer les montants d'extrémité (M) et (N) comme indiqué fig. A: engager les vis (6) et rondelles (4) à travers le montant dans la clame (5), déposer le montant sur le rail de fixation (19) et serrer les vis.
Note: afin de prévenir la corrosion, les montants ne doivent pas être en contact direct avec le béton.
- Fixer les montants centraux (K) et (L) comme indiqué fig. B.



4. Rondelle plate DIN 125 M12.
5. Clame de fixation au sol.
6. Vis tête ½ bombée 6 pans creux M12x30.
7. Bouchon Ø ext 30 .9 mm
10. Nut DIN 985 M12
11. Vis DIN 912 M12x30.
13. Bouchon noir rond.
14. Rondelle DIN 127 Grower M12.
19. Rail pour fixation au sol.
20. Rail pour fixation au sol.
21. Boulon d'ancrage B15/30.

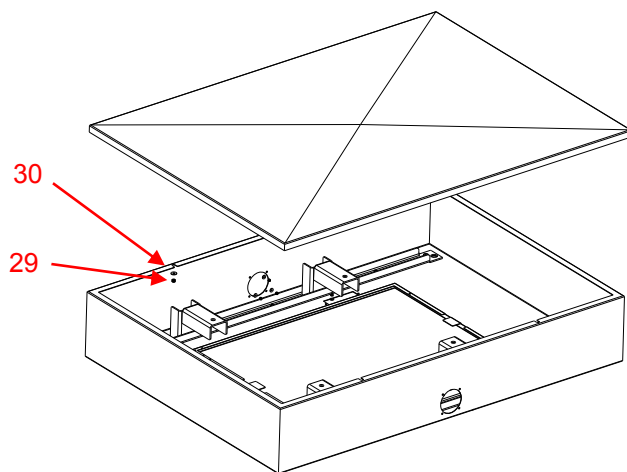
2.5.5. Fixation du caisson (détail A)

Attention: Le caisson étant un élément particulièrement lourd, il doit être manipulé par deux personnes au minimum.



- 4. Rondelle plate DIN 125 M12.
- 11. Vis DIN 912 M12x30.
- 14. Rondelle DIN 127 Grower M12.
- 16. Protège montant

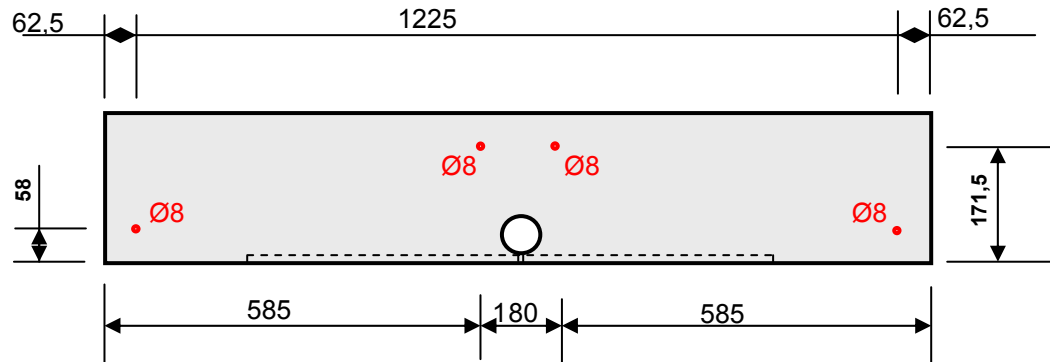
Fixer le toit au caisson au moyen des écrous (29) et rondelles (30).



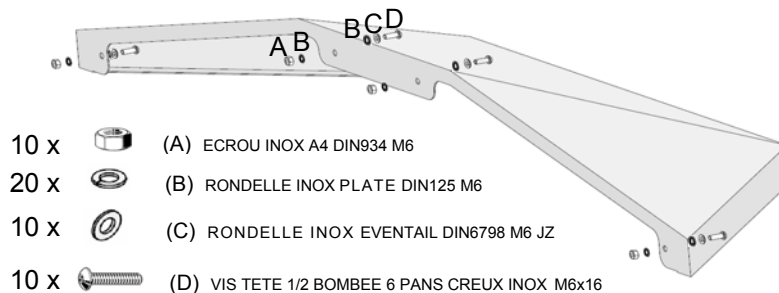
- 29. Ecrou DIN 985 M6.
- 30. Rondelle plate DIN 9021 M6.

2.5.6. Fixation des auvents (option)

1ère Phase: Forage des 4 trous Ø 8 mm, de chaque côté du caisson.

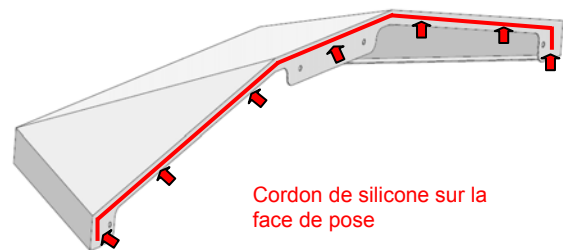


2ème Phase:



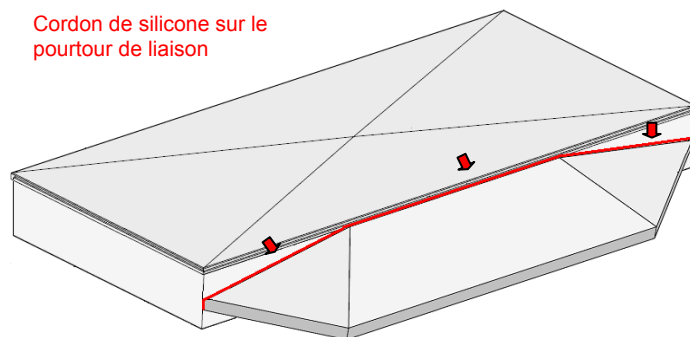
1^{ère} solution

- Mettre un cordon de silicone sur face en contact avec le caisson avant fixation.
- Fixer chaque auvent avec la boulonnerie fournie dans la boîte de montage.



2^{ème} solution

- Fixer chaque auvent avec la boulonnerie fournie dans la boîte de montage
- Mettre un cordon de silicone sur le pourtour de liaison entre auvent et caisson



2.5.7. Montage des peignes mobiles

- Orienter les peignes de manière à ce que le premier barreau soit le plus près possible du sol (30 mm) (Fig. J).
- Positionner les 3 peignes mobiles sur le flasque supérieur de manière à fermer le couloir (cf. plan d'implantation) (Fig. L).
- Assembler au moyen des fixations fournies (Fig. M).

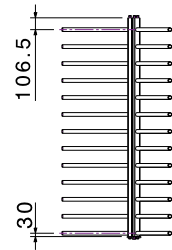
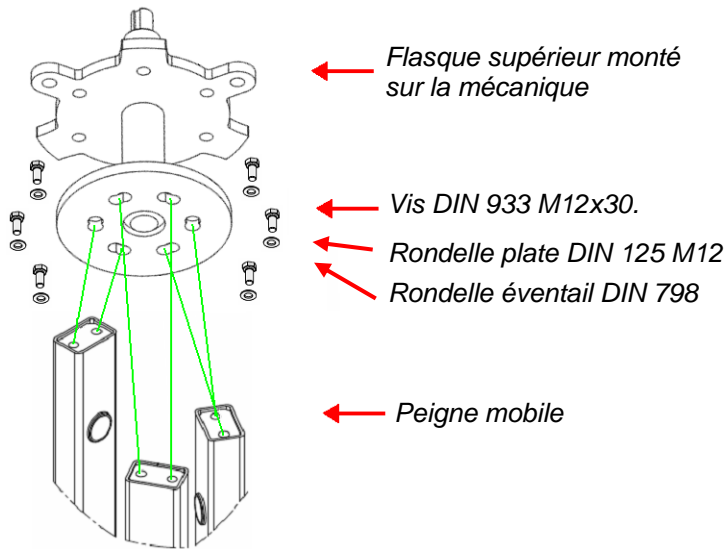


Fig. J



← Flasque supérieur monté sur la mécanique

← Vis DIN 933 M12x30.

← Rondelle plate DIN 125 M12

← Rondelle éventail DIN 798

Enduire de colle Loctite avant serrage

← Peigne mobile

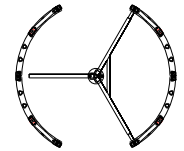
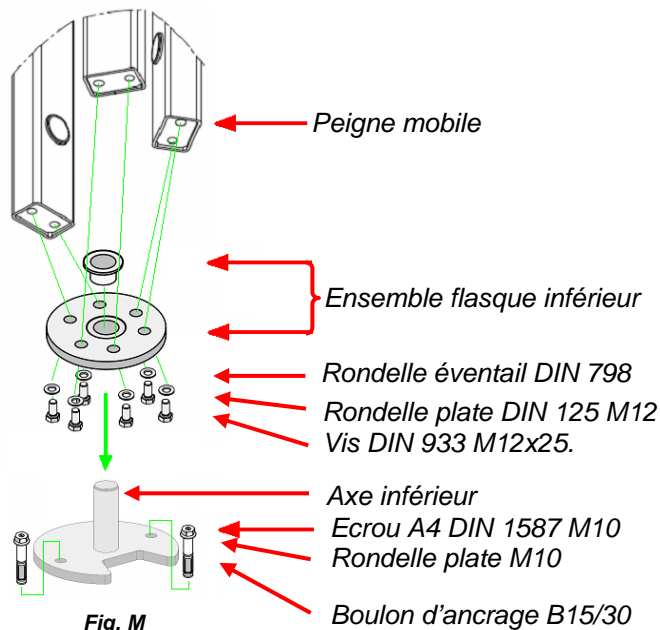


Fig. L



← Peigne mobile

← Ensemble flasque inférieur

← Rondelle éventail DIN 798

← Rondelle plate DIN 125 M12

← Vis DIN 933 M12x25.

Enduire de colle Loctite avant serrage

← Axe inférieur

← Ecrou A4 DIN 1587 M10

← Rondelle plate M10

← Boulon d'ancrage B15/30

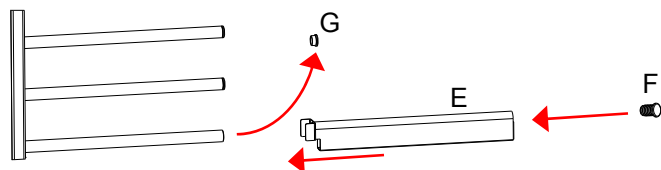
Pour fixation sur sol fini uniquement.

Dans le cas de fixation sur croix de scellement (option), utiliser l'axe monté sur cette dernière.

Fig. M

2.5.8. Fixation du protège talon (option)

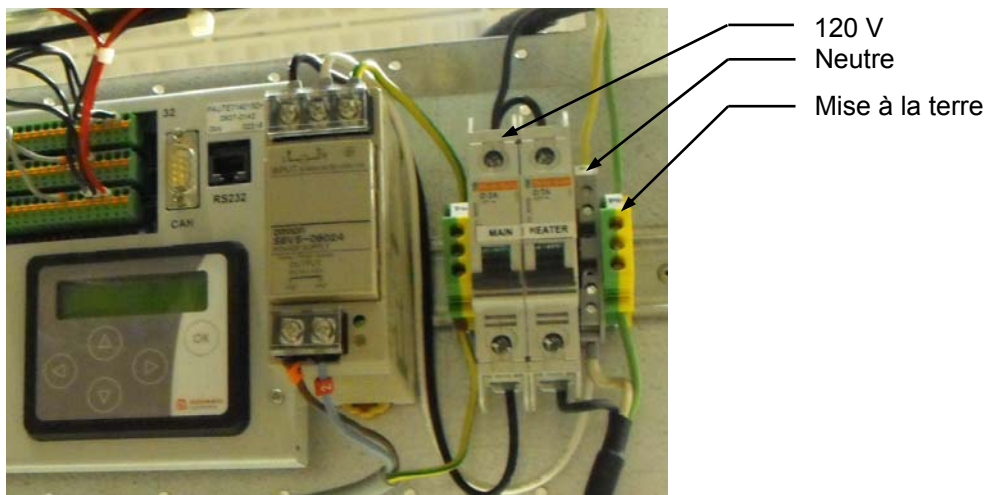
1. Pour chaque peigne mobile, retirer le bouchon (G) du tube le plus proche du sol.
2. Glisser le protège talon (E) sur le tube.
3. Refermer au moyen du bouchon (F) fourni (plus long): article EMB-E-0010418.



2.6. Raccordements électriques

Les câbles d'alimentation et de commande restent à charge de l'utilisateur et sont définis sur le plan d'implantation.

Si les câbles de commande ne sont pas du type préconisés, ils doivent être séparés des câbles de l'alimentation pour éviter les interférences, et donc passer par des montants différents.



1. Brancher l'alimentation tel qu'illustré ci-dessus.
Protéger la ligne en amont par un disjoncteur de 16 A.
2. Raccorder les options (lecteur de badges, etc.) conformément aux schémas électriques.
3. Enclencher le disjoncteur.
4. Paramétrer la logique de commande en fonction des options ajoutées (groupe "OTIONS").
5. Donner une commande de passage et vérifier le bon fonctionnement du tambour: déverrouillage, rotation de l'obstacle, verrouillage.

3. DESCRIPTION

3.1. Spécifications techniques

- Obstacle rotatif à 3 peignes positionnés à 120° les uns des autres.
- Poids net: 393 kg (dont 90 kg pour le caisson supérieur).
- Alimentation électrique (pour tambour équipé d'une logique de commande uniquement): monophasée 120 - 60 Hz - Puissance nominale: 70 W
- Circuits de commande de la logique AS1300: 24V DC
- T° ambiante de fonctionnement: de -10 à +50°C.
- Humidité relative max: 95%, sans condensation.
- Blocage mécanique de l'obstacle résistant à un couple de 1500 Nm.
- Flux: 15 à 20 passages par minute, en fonction du temps de réaction du lecteur.
- Retour de l'obstacle relâché vers la position de repos de moins de 1,5 secondes
- MCBF (nombre de cycles moyen entre pannes), en respectant l'entretien préconisé: 1.000.000.
- MTTR (temps moyen de réparation): 20 minutes.
- Traitement des surfaces:
 - Pièces mécaniques internes électrozinguées.
 - Obstacle rotatif, peigne fixe et paroi galvanisés + 2 couches de peinture gris clair RAL7038 (sauf pour modèles finis galvanisés).
 - Caisson supérieur traité par cataphorèse + 2 couches de peinture gris clair RAL7038.

3.2. Modes de fonctionnement

3.2.1. Description des modes

Pour chaque sens de passage, les configurations possibles sont les suivantes (figées à la commande):

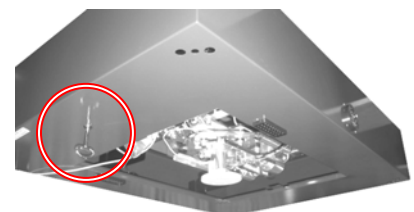
1. Toujours libre (obstacle tournant librement).
2. Toujours verrouillé (obstacle bloqué mécaniquement).
3. Verrouillé, mais déverrouillé en cas de panne de courant.
4. Contrôlé électriquement (libre, verrouillé, passage soumis à autorisation) et verrouillé mécaniquement en cas de panne de courant.
5. Contrôlé électriquement (libre, verrouillé, passage soumis à autorisation) et déverrouillé en cas de panne de courant.

Un tambour A5-B3 est donc configuré pour fonctionner selon le mode 5 dans le sens A (entrée) et le mode 3 dans le sens B (sortie).

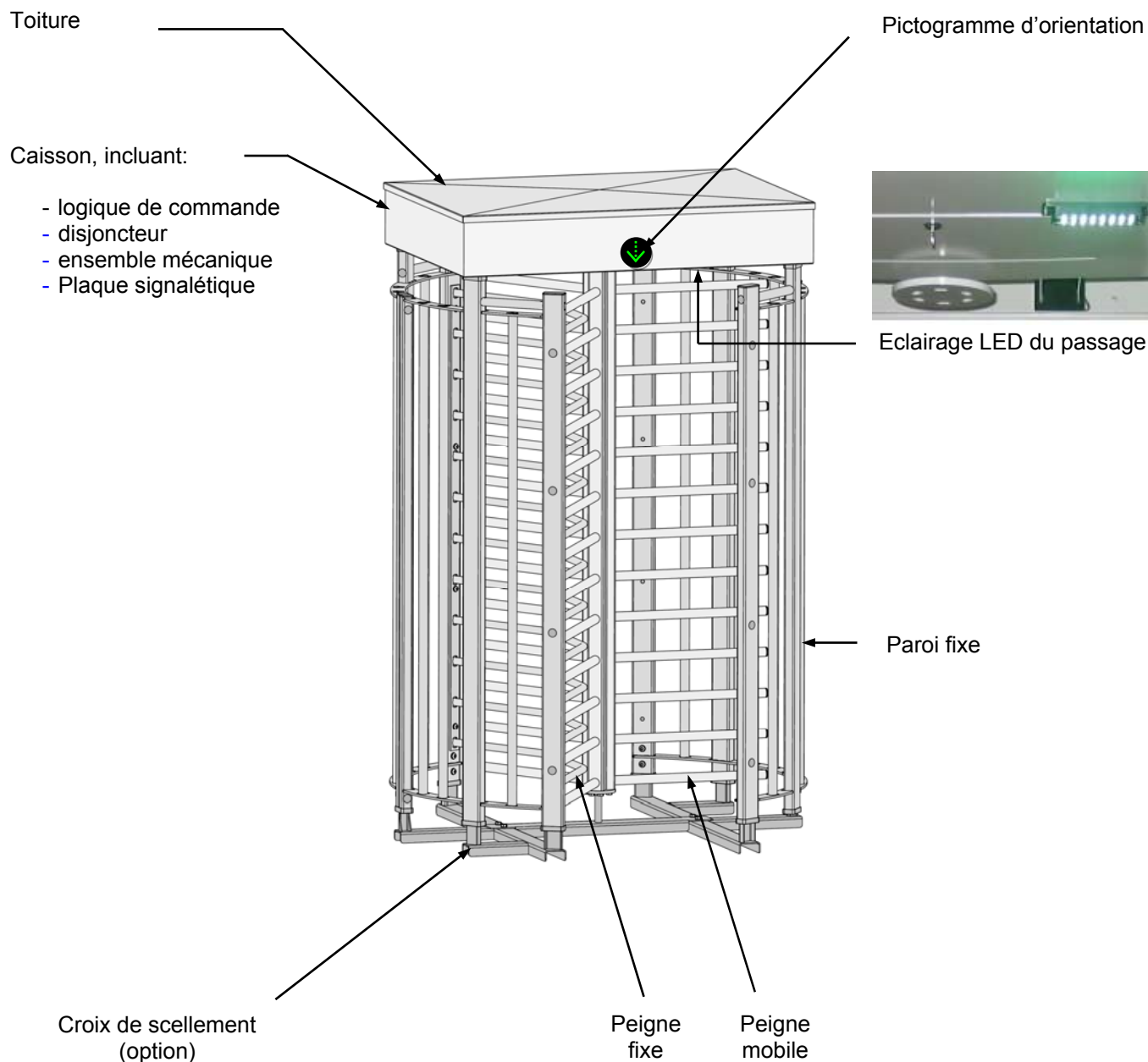
Seuls les tambours configurés suivant le mode 3, 4 ou 5 (au moins dans un sens de passage) sont équipés d'une logique de commande.

3.2.2. Panne de courant

La clé de déverrouillage mécanique (option) permet l'activation manuelle du tambour lorsque celui-ci est verrouillé en cas de panne de courant. Cette option peut être appliquée dans un sens ou les deux selon l'option choisie.



3.3. Localisation des composants

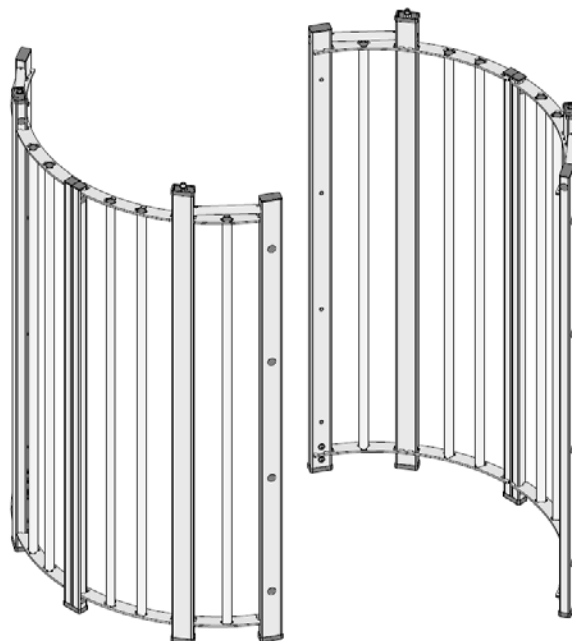


3.4. Paroi fixe

Paroi fixe modulaire en acier peint avec parties cintrées délimitant le couloir de passage.

Les montants creux permettent le passage des câbles de commande et d'alimentation.

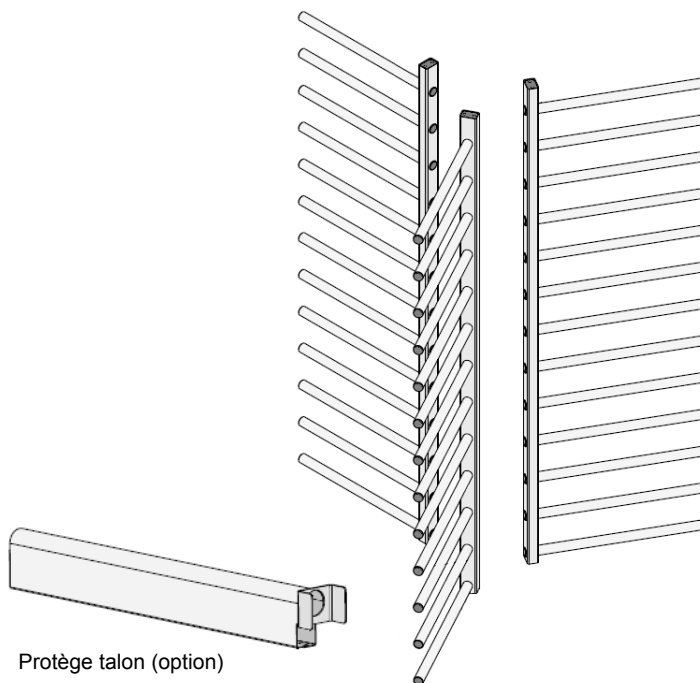
La paroi est boulonnée au sol ou au cadre de scellement.



3.5. Peignes mobiles

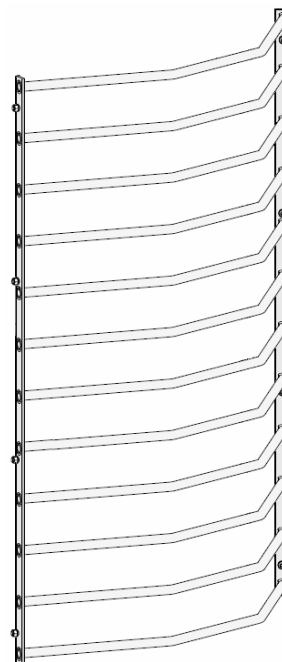
L'obstacle rotatif se compose de 3 peignes mobiles positionnés à 120° les uns des autres.

Les tubes les plus proches du sol peuvent être équipés de protège talons (en option) afin d'éviter les pincements de pieds entre le dernier tube et le sol.

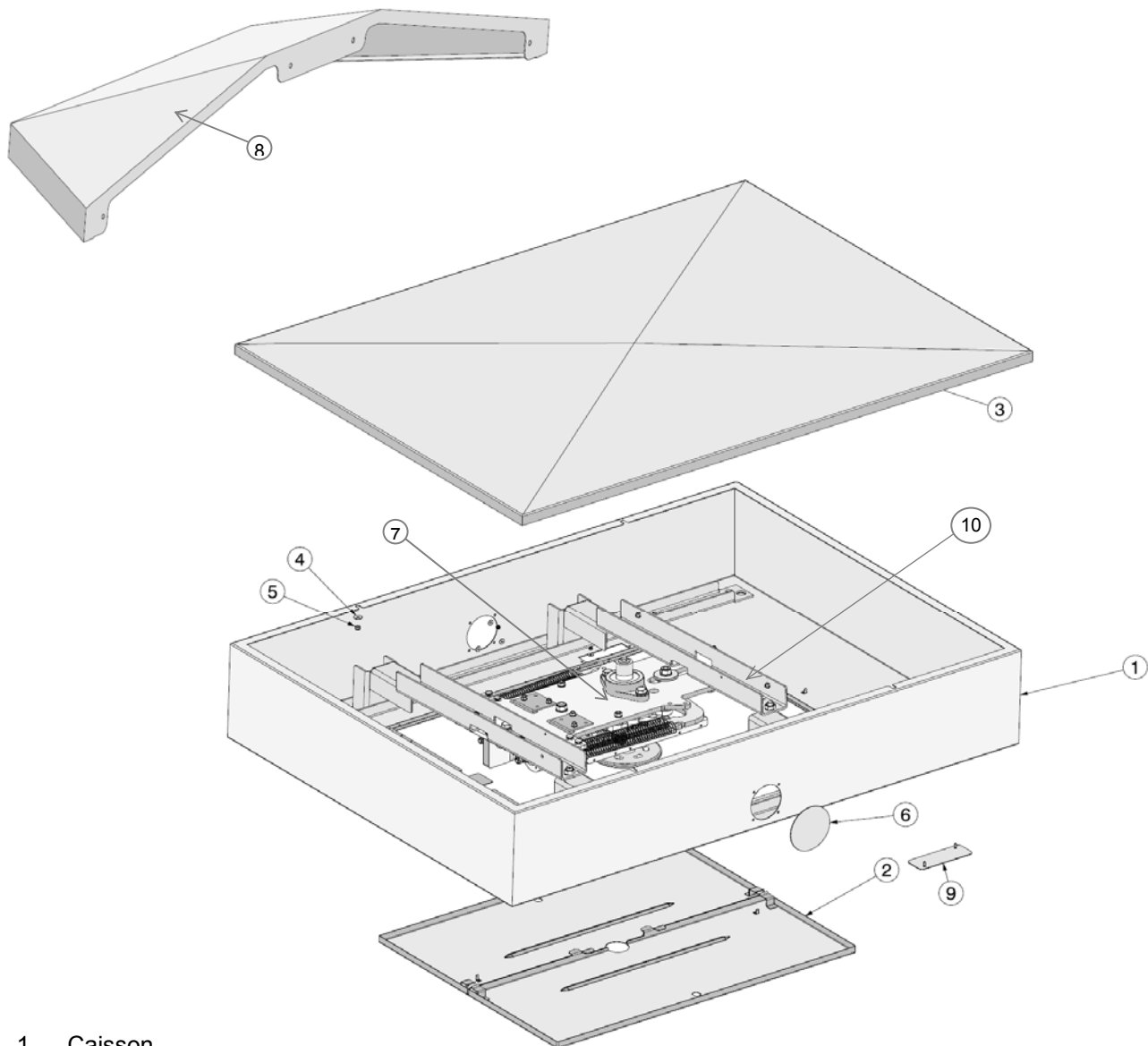


3.6. Peigne fixe

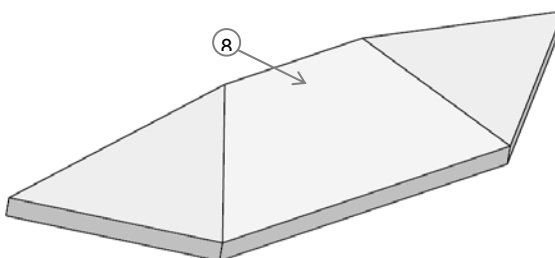
Le peigne fixe limite l'accès à la moitié du tambour en empêchant le passage dans le couloir non autorisé.



3.7. Caisson



1. Caisson.
2. Portes avec serrures à clef pour accès au mécanisme.
3. Toit en pointe de diamant pour écoulement des eaux.
4. Rondelle pour fixation du toit.
5. Écrou pour fixation du toit.
6. Cache pour découpe pictogramme.
7. Ensemble mécanique.
8. Auvent (option).
9. Cache pour découpe éclairage (sous le caisson).
10. Plaque signalétique



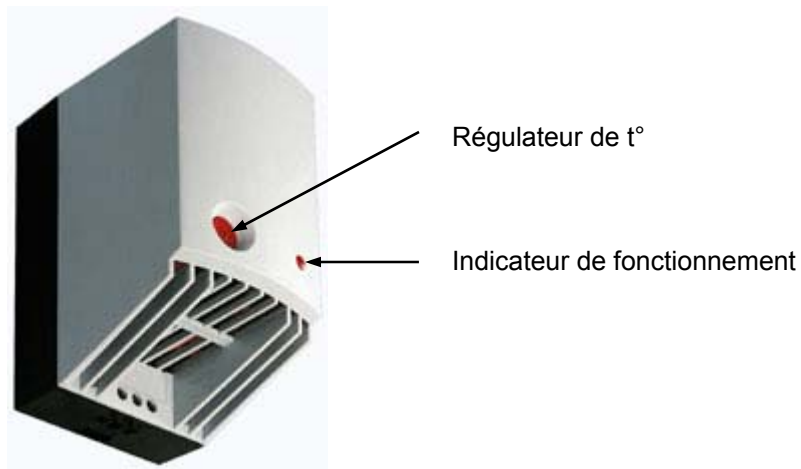
3.8. Résistance chauffante (option)

Résistance chauffante à air pulsé destinée à éviter la formation de condensation ou le dépassement du seuil de température minimale.

Le ventilateur incorporé assure une circulation d'air et une température homogènes.

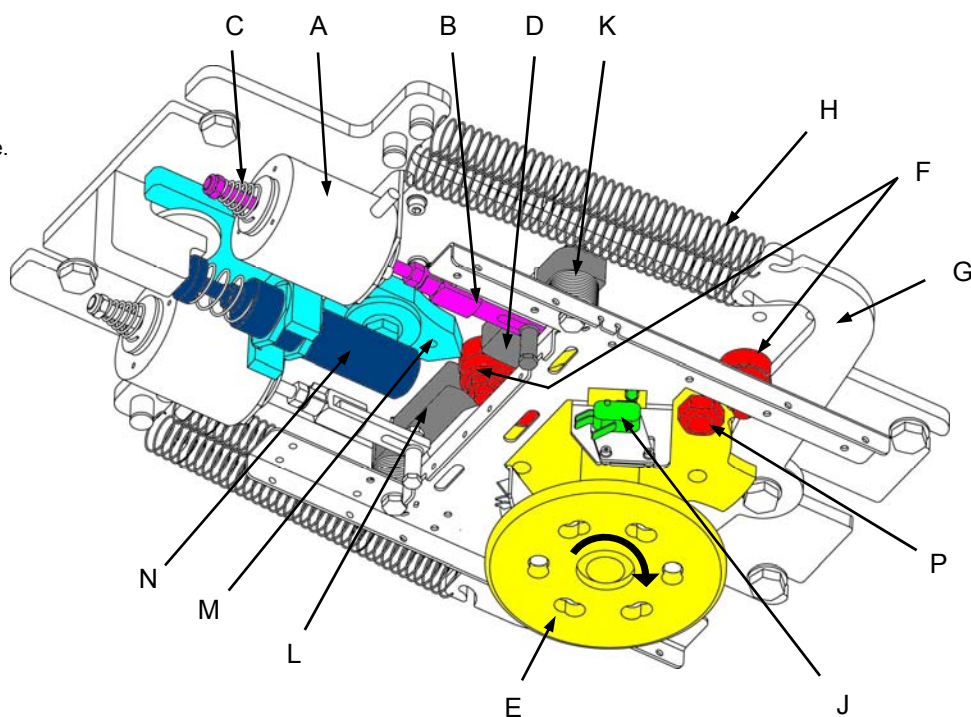
Le régulateur de température permet d'ajuster la température au degré souhaité.

La puissance de chauffage s'adapte à la température ambiante (± 550 W à 20°C).



3.9. Ensemble mécanique

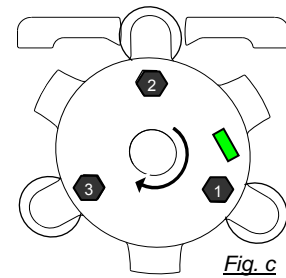
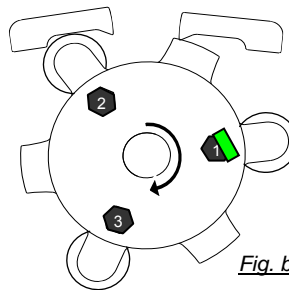
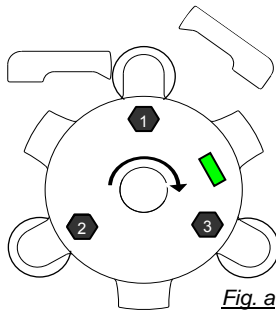
- A. Electro-aimant.
- B. Bielle.
- C. Ressort de rappel de la bielle.
- D. Verrou de blocage des peignes mobiles.
- E. Rotor: support des peignes mobiles.
- F. Galets.
- G. Bras compensateur
- H. Ressorts de rappel du bras compensateur.
- J. Interrupteur de fin de course.
- K. Ressort de rappel des verrous.
- L. Verrou de blocage des peignes mobiles.
- M. Came pour amortisseur.
- N. Amortisseur à huile.
- P. Came de fin de course.



3.9.1. Principe de fonctionnement suivant les modes 3 et 5

Dans ce mode, l'obstacle est déverrouillé en cas de panne de courant.

- Au repos, l'électro-aimant (A) est alimenté et sa biellette (B) comprime le ressort (C) pour pousser le verrou (D) en position fermée.
- Lors d'une autorisation de passage (donnée par un valideur non fourni: lecteur de badges, pupitre de commande à distance, etc.), l'alimentation électrique de l'électro-aimant est coupée, ce qui permet au ressort de rappel (C) de tirer via la biellette (B) le verrou (D) et déverrouiller le passage (*Fig.a*).
- L'utilisateur, d'une légère poussée sur l'obstacle, actionne le rotor (E) (dans le sens horlogique dans cet exemple, mais le principe est le même dans l'autre sens de par la symétrie de la mécanique).
Durant ce mouvement:
 - Le galet (F) pousse sur le bras compensateur (G) dont les ressorts (H) ont tendance à ramener le rotor en position de repos lorsque l'obstacle est relâché.
 - La came suivante (P) actionne l'interrupteur de fin de course (J), ce qui alimente l'électro-aimant et repousse la biellette (B) vers le verrou (D), qui se referme grâce à l'action de son ressort de torsion (K) (*Fig.b*).
 - Le galet suivant (F) pousse le verrou (L), se loge entre les 2 verrous et pousse sur la came (M) de l'amortisseur (N), ce qui atténue son mouvement en fin de course. Le galet est alors bloqué par le verrou (D), ce qui verrouille l'obstacle mécaniquement (*Fig.c*).

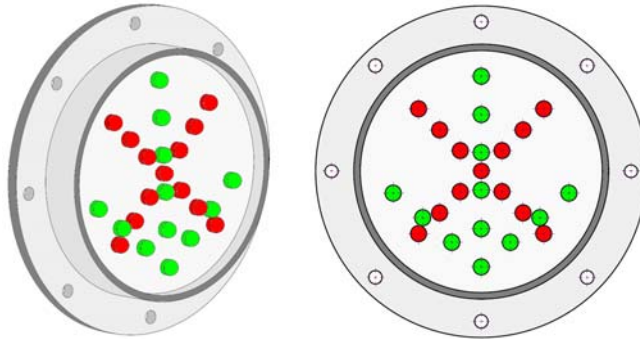


3.9.2. Principe de fonctionnement suivant le mode 4

Dans ce mode, l'obstacle est verrouillé en cas de panne de courant.

- Au repos, l'électro-aimant n'est pas alimenté et le ressort (C) (dans ce cas-ci du côté de la biellette (B)) pousse la biellette vers le verrou de manière à autoriser la fermeture de ce dernier.
- Lors d'une autorisation de passage, l'électro-aimant alimenté vainc la poussée du ressort (C) pour tirer via la biellette (B) le verrou (D) et déverrouiller le passage.
- Le reste du fonctionnement est identique aux modes précédents.

3.10. Pictogrammes



Les pictogrammes fixés sur le caisson peuvent fonctionner suivant les 2 modes décrits ci-après, selon leur raccordement et leur paramétrisation dans la logique.

3.10.1. Pictogrammes d'orientation

Les pictogrammes d'orientation indiquent l'état du couloir et permettent ainsi d'orienter l'utilisateur en approche.

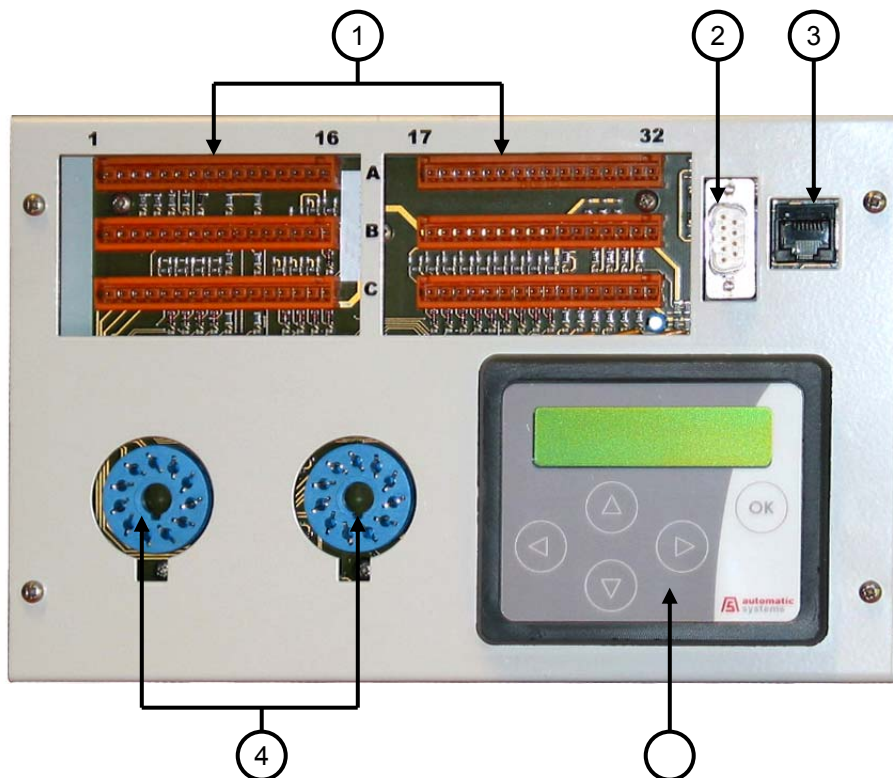
- Appareil Hors Service: **X** dans les deux sens
- Appareil En Evacuation: **↙** dans les deux sens
- Appareil En Service (pour chaque sens de passage indépendamment):
 - Mode Contrôlé: **↙**
 - Mode Libre: **↙**
 - Mode Verrouillé: **X**

3.10.2. Pictogrammes de fonction

Les pictogrammes de fonction indiquent à l'utilisateur l'état fonctionnel du passage (pour chaque sens): passage autorisé ou non.

- Mode Verrouillé : **X**
- Mode libre :
 - Si passage en sens contraire: **X**
 - Sinon : **↙**
- Mode Contrôlé :
 - Au repos: Pictogramme éteint ou **X**, suivant l'état du paramètre "Picto fct Repos" du menu "Option".
 - Si passage en sens contraire : **X**
 - Si passage autorisation de passage : **↙**

3.11. Logique de commande



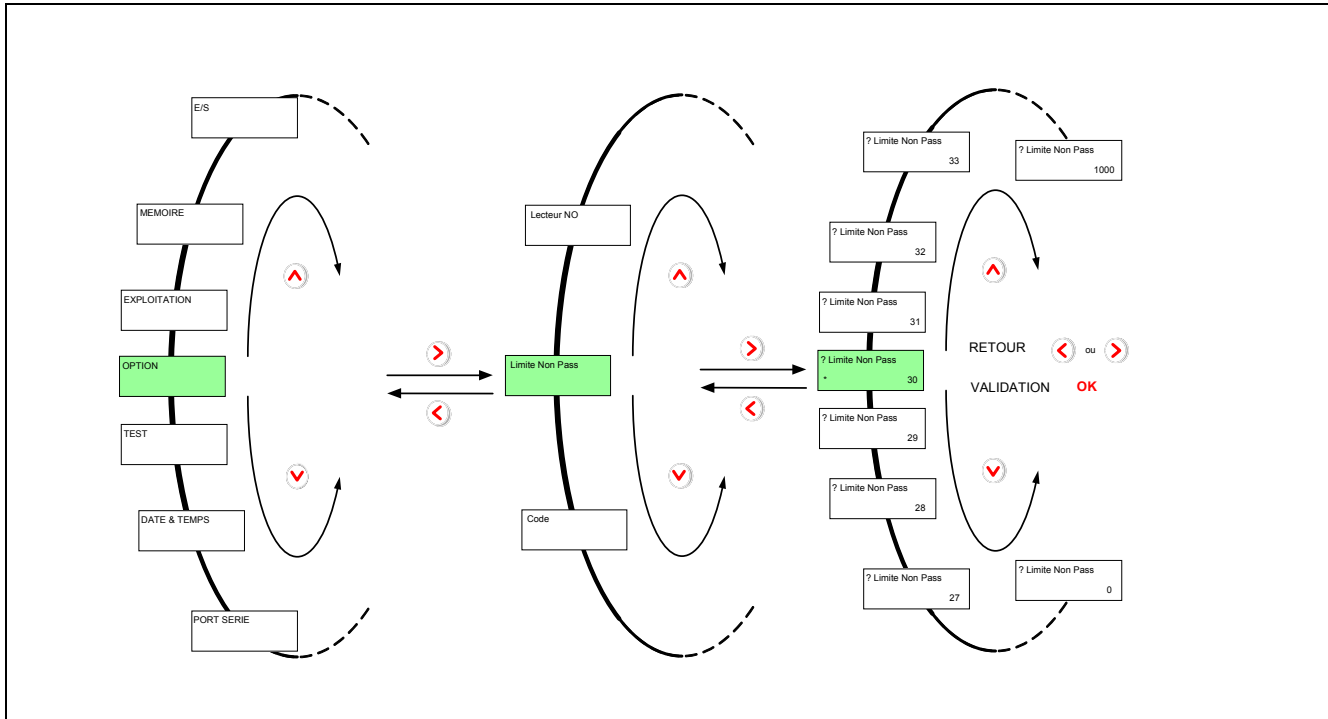
1. Borniers des Entrées et Sorties (voir affectations des bornes au ch. "Schémas électriques").
2. Connecteur DB9 (CAN BUS).
3. Connecteur RJ45 (RS232).
4. Connecteurs pour détecteurs de présence (non utilisés pour les TRS).
5. Afficheur.

La logique de commande est l'interface entre l'utilisateur et le tambour, qui gère toutes les actions de ce dernier, y compris les éventuelles options.

La navigation dans les menus de l'afficheur est basée sur une architecture à menus déroulants sur 3 niveaux: GROUPES ↔ PARAMETRES ↔ VALEURS.

Le passage d'un niveau à l'autre s'effectue par les touches ◀▶ (appuyer quelques secondes pour passer de l'écran de repos vers un autre menu), la navigation à l'intérieur de ceux-ci par les touches ▲▼ et la validation d'une modification de valeur par la touche OK.

Note: Ci-après n'est présentée qu'une version simplifiée des menus. Pour une description détaillée de toutes les fonctions, leur paramétrage, etc., prière de se référer au manuel dédié à la logique (disponible sur demande).



Les menus sont affichés sur la première ligne, en majuscules et à partir du premier caractère du LCD.

Appuyer quelques secondes sur ▲ ou ▼ pour sortir de l'écran PRDSTD et accéder aux autres menus.

Les paramètres sont affichés en minuscules avec la première lettre de chaque mot en majuscule et ce sur la première ligne avec un retrait d'un caractère. A la fin de la première ligne apparaît l'unité du paramètre, s'il en possède une.

Le point d'interrogation (?) précédant le paramètre indique que celui-ci est prêt à être modifié.

La valeur actuelle du paramètre apparaît sur la seconde ligne. L'étoile (*) en dessous d'un paramètre indique la valeur par défaut (réglée en usine).

La validation de la modification s'effectue en appuyant sur la touche OK.

⚠ Mémoriser les modifications pour éviter de les perdre lors d'une coupure de tension ("MEMOIRE" ▶ "Enregistrer" ▶ "MEM1" ou "MEM2")

Note: La logique a déjà été paramétrée en atelier pour la configuration commandée.
 Les fonctions les plus utilisées sont en **gras**.

GROUPE	Paramètre	Valeurs	Description	
PRDSTD - TRS360	Vers Logiciel	0E 00 04 00 00	Version du logiciel implémenté dans la logique.	
	◀ Touche gauche		Choix de la langue des menus. OK pour validation.	
	Touche OK		Simulation du lecteur de badges en sens A puis B.	
OPERATION	Etat		Affichage des 100 derniers événements ainsi que de la date et heure de leur occurrence (on remonte aux précédents au moyen des touches ► et ▲).	
	No Diag		Pas de diagnostic.	
	Power Up		Mise sous tension de l'appareil.	
	Power Down		Coupeure de tension de l'appareil.	
	Short Circuit		Détection de court-circuit sur les sorties digitales.	
	Save Mem1		Sauvegarde manuelle des valeurs en Mémoire 1.	
	Save Mem2		Sauvegarde manuelle des valeurs en Mémoire 2.	
	Load Default		Chargement des valeurs par défaut.	
	Load Mem1		Chargement manuel de la Mémoire 1.	
	Load Mem2		Chargement manuel de la Mémoire 2.	
	Time Adjust		Changement de la date et de l'heure.	
	Acces Level Chg		Changement du niveau d'accès ("OPTION ► "Code").	
	Download Chg Lv1		Modification de niveau 1 du programme de la logique.	
	Download Chg Lv2		Modification de niveau 2 du programme de la logique.	
	Download Chg Lv3		Modification de niveau 3 du programme de la logique.	
	Reset Counters		Mise à zéro du compteur 2.	
	In Service		Mise en service de l'équipement.	
	Out Of Service		Appareil Hors service.	
	Emergency		Mise en mode Evacuation.	
	Test		Mise en mode Test.	
	Maintenance		Mise en mode Maintenance.	
	Default LSA		Défaut de fin de course A. Le tambour reste en service.	
	Default LSB		Défaut de fin de course B. Le tambour reste en service.	
	Température		Affichage de la température à l'intérieur de la logique.	
	Compteur 1		Nombre total de passages en sens A et B.	
	Compteur 2		Nombre de passages en sens A et B depuis la dernière remise à zéro.	
	RAZ compteur 2	Oui	Mise à zéro du compteur 2.	
	Nb Autoris. A		Nombre d'autorisations données par le valideur en sens A.	
	Nb Autoris. B		Nombre d'autorisations données par le valideur en sens B.	
	Etat Appareil			Visualisation de l'état dans lequel l'appareil se trouve effectivement.
		Evacuation		Passage libre dans les deux sens.
		Test		Appareil en mode test.
		Maintenance		Appareil en mode maintenance.
En Service			Appareil en service (configuration via le groupe "EXPLOITATION").	
Hors Service			Appareils verrouillé dans les deux sens: commande reçue sur l'entrée DI5.	
Etat Pass A			Visualisation de l'état dans lequel l'appareil se trouve effectivement lorsqu'il est en service, en sens A (configuration via le groupe "EXPLOITATION").	
	Verrouillé		Obstacle verrouillé: passage impossible.	
	Libre		Obstacle déverrouillé: passage libre sans contrôle.	
	Contrôlé		Déverrouillage de l'obstacle soumis à l'autorisation du lecteur de badges.	
Etat Pass B			Idem " Etat Pass A", pour le sens B.	
	Verrouillé			
	Libre			
	Contrôlé			

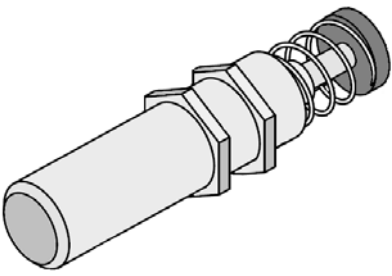
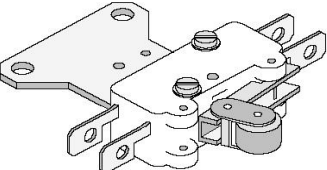
GROUPE	Paramètre	Valeurs	Description
TEMPORISATIONS	Non Passage		Délai laissé à l'usager pour effectuer son passage (= délai pour atteindre le capteur de fin de course après commande d'ouverture).
	Info Passage		Durée de l'impulsion de l'information de passage.
	Info Non Pass.		Durée de l'impulsion de l'information de non passage.
	Info Fraude		Durée de l'impulsion de l'information de fraude.
FONCTION SORTIES	Relais 1		Chaque sortie peut fournir l'une des informations suivantes:
		Eclairage LED	Eclairage LED activé par le capteur crépusculaire.
		Défaut FCB	Capteur de fin de course en sens B pas atteint avant la temporisation de non passage.
		Défaut FCA	Capteur de fin de course en sens A pas atteint avant la temporisation de non passage.
		Fraude AB	Capteur de fin de course activé sans commande d'ouverture préalable.
		Fraude B	Capteur de fin de course en sens B activé sans commande d'ouverture préalable.
		Fraude A	Capteur de fin de course en sens A activé sans commande d'ouverture préalable.
		Non Passage B	Passage en sens B non terminé avant la temporisation de non passage.
		Non Passage A	Passage en sens A non terminé avant la temporisation de non passage.
		Pass B EC NF	Passage en sens B en cours (signal NF).
		Pass B EC NO	Passage en sens B en cours (signal NO).
		Pass A EC NF	Passage en sens A en cours (signal NF).
		Pass A EC NO	Passage en sens A en cours (signal NO).
		Passage B NF	Passage en sens B effectué (signal NF).
		Passage B NO	Passage en sens B effectué (signal NO).
		Passage A NF	Passage en sens A effectué (signal NF).
		Passage A NO	Passage en sens A effectué (signal NO).
		Pict Fct B Rg	Pictogramme de fonction Rouge en sens B allumé.
		Pict Fct B Vrt	Pictogramme de fonction Vert en sens B allumé.
		Pict Fct A Rg	Pictogramme de fonction Rouge en sens A allumé.
	Pict Fct A Vrt	Pictogramme de fonction Vert en sens A allumé.	
	Pict Ori B Rg	Pictogramme de orientation Rouge en sens B allumé.	
	Pict Ori B Vrt	Pictogramme de orientation Vert en sens B allumé.	
	Pict Ori A Rg	Pictogramme de orientation Rouge en sens A allumé.	
	Pict Ori A Vrt	Pictogramme de orientation Vert en sens A allumé.	
	Electro. B	Commande de l'électroaimant du sens B.	
	Electro. A	Commande de l'électroaimant du sens A.	
	Non	Pas de signal.	
	Relais 2		Idem Relais 1
	Relais 3		Idem Relais 1
	Relais 4		Idem Relais 1
	Relais 5		Idem Relais 1
	Relais 6		Idem Relais 1
Sortie 7		Idem Relais 1	
Sortie 8		Idem Relais 1	
Sortie 10		Idem Relais 1	
Sortie 11		Idem Relais 1	
Sortie 12		Idem Relais 1	
Sortie 13		Idem Relais 1	
Sortie 14		Idem Relais 1	
Sortie 15		Idem Relais 1	

GROUPE	Paramètre	Valeurs	Description
E/S	Entrée 1		Etat des Entrées digitales: DI8, DI7, DI6, DI5, DI4, DI3, DI2, DI1.
	Entrée 2		Etat des Entrées digitales: DI16, DI15, DI14, DI13, DI12, DI11, DI10, DI9.
	Entrée 3		Etat des Entrées digitales: 0, 0, 0, 0, 0, 0, DI18, DI17
	Sortie 1		Etat des Sorties digitales: DO8, DO7, DO6, DO5, DO4, DO3, DO2, DO1.
	Sortie 2		Etat des Sorties digitales: 0, DO15, DO14, DO13, DO12, DO11, DO10, DO9.
	Entrée Analog 1		Valeur de l'Entrée analogique AI1 (x10mV).
	Entrée Analog 2		Valeur de l'Entrée analogique AI2 (x10mV).
	Sortie Analog 1		Valeur de la Sortie analogique AO1 (x10mV).
Sortie Analog 2		Valeur de la Sortie analogique AO2 (x10mV).	
MEMOIRE	Charger	Défaut	Chargement des valeurs usine des paramètres.
		Mem2	Chargement des valeurs de la mémoire 2.
		Mem1	Chargement des valeurs de la mémoire 1.
	Enregistrer	Mem2	Sauvegarde des valeurs en mémoire 2.
Mem1		Sauvegarde des valeurs en mémoire 1.	
EXPLOITATION	Sens A	Pupitre	Passage en sens A configuré par le pupitre
		Verrouillé	Passage en sens A toujours fermé (même si commande d'ouverture)
		Libre	Passage en sens A toujours autorisé (commande d'ouverture non nécessaire)
		Contrôlé	Passage en sens A soumis à autorisation (cf. lecteur): ouverture si commande d'ouverture
	Sens B	Pupitre	Passage en sens B configuré par le pupitre
		Verrouillé	Passage en sens B toujours fermé (même si commande d'ouverture)
		Libre	Passage en sens B toujours autorisé (commande d'ouverture non nécessaire)
		Contrôlé	Passage en sens B soumis à autorisation (cf. lecteur): ouverture si commande d'ouverture
	Hors Service	En Service	Appareil en service: fonctionne suivant le mode défini aux paramètres "Sens A" et "Sens B"
		Hors Service	Appareil hors service: verrouillé dans les deux sens

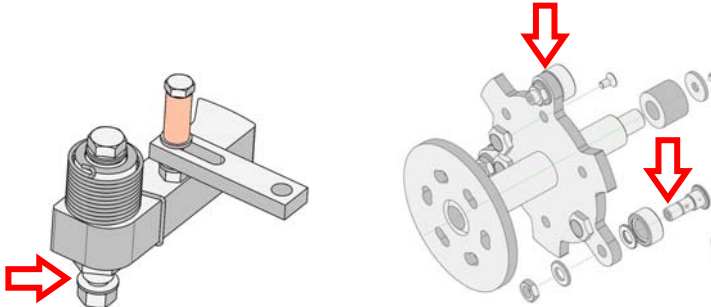
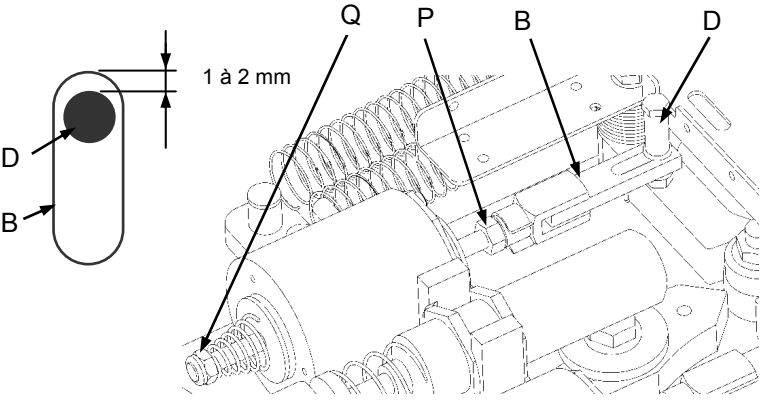
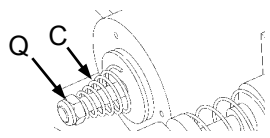
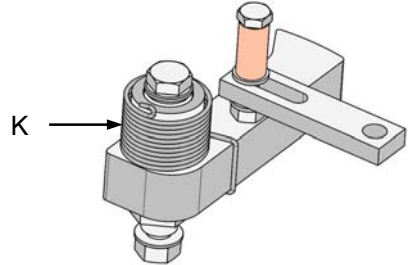
GROUPE	Paramètre	Valeurs	Description
OPTION	Code	-32768 .. 32767	Saisie du code pour d'accéder aux paramètres de niveau Technicien ou Constructeur.
	Langue	Deutsch	Choix de la langue du menu: Allemand
		Français	Choix de la langue du menu: Français
		English	Choix de la langue du menu: Anglais
	Picto Fct Repos	Eteint	Choix de l'affichage du pictogramme de fonction lorsqu'il est au repos: éteint
		Rouge	Choix de l'affichage du pictogramme de fonction lorsqu'il est au repos: croix rouge
	Thermostat °C	-10 .. 100	Température en dessous de laquelle la résistance de chauffage est enclenchée.
	Chauf Electro	Activé	Activation des électroaimants sous la température "Thermostat °C", pour chauffer l'environnement direct des électroaimants.
		Désactivé	Chauffage par électroaimants désactivé.
	Memo lect A	Oui	Mémorisation des commandes d'ouverture données par le lecteur en sens A.
	Memo lect B	Oui	Mémorisation des commandes d'ouverture données par le lecteur en sens B.
	Mode electro A	A4	Montage de l'électroaimant en sens A: mode 4 (= verrouillé lorsque non alimenté).
		A5	Montage de l'électroaimant en sens A: mode 5 (= déverrouillé lorsque non alimenté).
	Mode electro B	B4	Montage de l'électroaimant en sens B: mode 4 (= verrouillé lorsque non alimenté).
		B5	Montage de l'électroaimant en sens B: mode 5 (= déverrouillé lorsque non alimenté).
	Fct Lecteur	Mode Combiné	Ce mode de fonctionnement combine les deux modes suivants. Si une impulsion est donnée (= signal retombant avant la détection de fin de course ou la fin de la temporisation de non passage), l'appareil fonctionne en mode impulsif, sinon il fonctionne en mode maintenu.
		Mode Maintenu	Gestion du passage par le lecteur: passage libéré tant que l'entrée lecteur est activée.
		Mode Impuls.	Gestion du passage par l'AS1300: Chaque impulsion du lecteur libère l'accès pour un passage. Possibilité de mémorisation des impulsions. Verrouillage de l'obstacle en fin de cycle.
	Lecteur NO	Oui	Lecteurs en sens A et B actifs à l'état haut (contact Normalement Ouvert).
		Non	Lecteurs en sens A et B actifs à l'état bas (contact Normalement Fermé).
Limite Non Pass	0 .. 1000	Nombre de non passages <u>consécutifs</u> max avant déclaration de fin de course défectueux.	
TEST	Mode Test	Câblage	Vérification du câblage des sorties de l'AS1300.
		Mode Alterné	Alternance successive des 2 modes suivants.
		Sens B	Verrouillages/déverrouillages successifs du passage en sens B.
		Sens A	Verrouillages/déverrouillages successifs du passage en sens A.
	Communication	Menu	Envoi du menu complet vers PC externe.
		Valeur Stack	Envoi des valeurs du stack vers PC externe.
		Extrac. Diag.	Envoi de la table des diagnostics vers PC externe.
Extrac. Param.	Envoi des valeurs des paramètres vers PC externe.		
DATE & TEMPS	Annee	0 .. 99	Réglage de l'année
	Mois	1 .. 12	Réglage du mois
	Jour	1 .. 31	Réglage du jour
	Heure	0 .. 23	Réglage de l'heure
	Minute	0 .. 59	Réglage des minutes
	Seconde	0 .. 59	Réglage des secondes

GROUPE	Paramètre	Valeurs	Description
PORT SERIE	Adresse Modbus		Définition des paramètres pour communication Modbus.
	Vitesse Com1		
	Parité Com1		
	Debug Modbus		
	Test Modbus		
C. CREPUSCULAIRE	Valeur	0..100	Valeur mesurée par le capteur crépusculaire (option).
	Seuil	0..100	Valeur à laquelle l'éclairage LED du couloir est enclenché ou déclenché.
	Délai Allumé	0..9999	Délai avant activation de l'éclairage LED.
	Délai Eteint	0..9999	Délai avant désactivation de l'éclairage LED.

4. ENTRETIEN

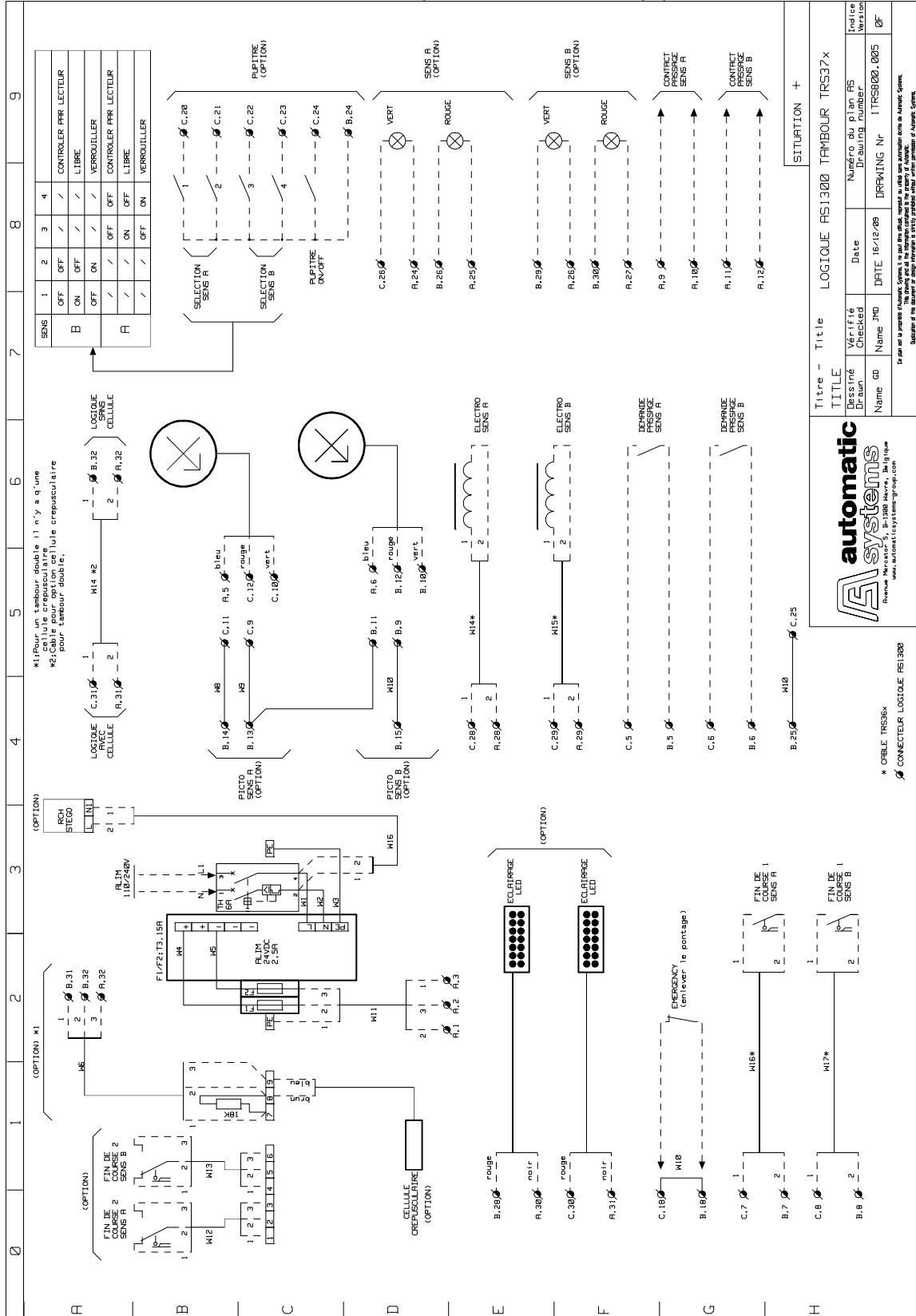
<p>Tous les mois (voir note ci-contre)</p>	<p>Nettoyer la carrosserie, les parois et les obstacles avec de l'eau et un détergeant non agressif (non chloré notamment).</p> <p>Nettoyer les peignes mobiles en inox (option) au moyen d'un produit pour acier inoxydable. <i>Automatic Systems</i> peut fournir un produit approuvé sous la référence 0/6031/000.</p> <p>Réparer tout éventuel éclat, coup, griffe sur les surfaces peintes de l'équipement.</p> <p>Note: la fréquence d'entretien doit être adaptée aux conditions d'utilisation du tambour, notamment lorsque celui-ci est placé dans une atmosphère oxydante: à l'entrée d'une piscine (atmosphère chauffée et chlorée), au bord de mer, en milieu industriel, etc.</p>
<p>1.000.000 cycles</p>	<p>Remplacer l'amortisseur (N, ch.3.8.), dont l'effet s'atténue avec l'usure.</p> 
	<p>Remplacer les deux interrupteurs de fin de course (J, ch.3.8.), dont la résistance électrique augmente avec l'usure du contact.</p> 
<p>5 ans</p>	<p>Vérifier le serrage de tous les boulons de la mécanique et des peignes mobiles.</p> <p>Remplacer la batterie de la logique de commande: pile lithium 3V/48mA. <i>Automatic Systems</i> peut fournir un produit approuvé sous la référence 0/7111/010.</p> <p>Pour accéder à la pile, retirer le capot de la façade de la logique en dévissant ses 4 vis.</p>

5. PANNES ET REMÈDES

<p>Tambour hors service.</p>	<p>Voir les messages sur l'afficheur de la logique de commande (groupe "OPERATION", paramètre "Etat").</p>
<p>Un frottement est perceptible dans les mouvements.</p>	<p>Les verrous et/ou les galets peuvent être grippés, surtout en milieu agressifs (par ex. en milieu marin). Vaporiser un spray silicone sur les parties à dégripper.</p> 
<p>L'obstacle ne se déverrouille plus.</p>	<p>Laisser un jeu entre la biellette (B) de l'électro-aimant et la tige (D) du verrou (en réglant la longueur de la biellette au moyen des écrous P et Q) de manière à provoquer un choc sur le verrou lors de l'action de l'électro-aimant.</p>  <p>Les électro-aimants peuvent être collés par un serrage trop important. Desserrer légèrement l'écrou (Q) pour décompresser le ressort (C).</p>  <p>Le ressort (C) n'a pas l'énergie nécessaire pour tirer le verrou: le comprimer en serrant l'écrou (Q) ou le remplacer.</p>
<p>L'obstacle ne se verrouille plus.</p>	<p>Le ressort de rappel (K) du verrou est relâché. Le retendre en effectuant quelques tours de spires.</p> 

6. SCHÉMAS ÉLECTRIQUES

Note: Schéma informatif. La référence est le schéma disposé à l'intérieur de l'équipement.



502.025 02

6.1. Affectation des bornes de la logique de commande



Le tableau ci-dessous donne le **paramétrage usine** des entrées/sorties.
Les sorties peuvent être paramétrées différemment via le groupe FONCTION SORTIES.

Les entrées/sorties des options sont **surlignées**.

	C		B		A	
1	BCL1+	<i>Non utilisée</i>	BLC3+	<i>Non utilisée</i>	24V	PWR
2	BCL1-	<i>Non utilisée</i>	BCL3-	<i>Non utilisée</i>	0V	PWR
3	BLC2+	<i>Non utilisée</i>	BCL4+	<i>Non utilisée</i>	PE	
4	BCL2-	<i>Non utilisée</i>	BCL4-	<i>Non utilisée</i>	(PE)	
5	DI1	Demande Passage A	24V		GND	
6	DI2	Demande Passage B	24V		GND	
7	DI3	FCA (NO)	24V		GND	
8	DI4	FCB (NO)	24V		GND	
9	REL1+	Picto Orientat. A vert	REL3+	Picto Orient. B Vert	REL5+	Contact Pass A
10	REL1-		REL3-		REL5-	
11	REL2+	Picto Orient. A Rouge	REL4+	Picto Orient. B Rouge	REL6+	Contact Pass B
12	REL2-		REL4-		REL6-	
13	DI5	Alarme (NO) (= Hors Service)	24V		GND	
14	DI6		24V		GND	
15	DI7		24V		GND	
16	DI8		DI18		GND	
17	DI9		24V		GND	
18	DI10	Evacuation (NF)	24V		GND	
19	DI11		24V		GND	
20	DI12	Pupitre A1	24V		GND	
21	DI13	Pupitre A2	24V		GND	
22	DI14	Pupitre B1	24V		GND	
23	DI15	Pupitre B2	24V		GND	
24	DI16	Clé Pupitre (NO)	24V		GND	
25	DI17	Raccordé à 24V	24V		GND	
26	DO7	Picto Fct A Vert	DO8	Picto Fct A Rouge	GND	
27	DO9	Résistance chauffante	24V		GND	
28	DO10	Electro A	DO13	Eclairage LED	GND	
29	DO11	Electro B	DO14	Picto Fct B Vert	GND	
30	DO12	Eclairage LED	DO15	Picto Fct B Rouge	GND	
31	AO1	Utilisé (=AI2) (*)	AO2	Utilisé	GND	
32	A11		A12	Capteur crépusculaire	GND	

(*) La valeur de l'entrée analogique AI2 (signal du capteur crépusculaire) est recopiée sur la sortie analogique AO1 pour être utilisé dans un tambour double. Ce signal pourra être câblé sur la deuxième AS1300 en lieu et place d'un deuxième capteur crépusculaire.



Support technique pour l'Amérique du Nord

Automatic Systems

T: 1 800 263.6548 ext 233 - F: 450.659.0966 - C:514.239.7611

www.automatic-systems.com