ADDTECH
TECNOLOGIA

Quadro de Comando

MCA

Manual de Apresentação

Sumário

1 INTRODUÇÃO....4
1.1 Informações sobre o manual:....4
2 RECEBIMENTO....4
2.1 Embalagem:....4
2.2 Recomendações 4
2.3 Identificações....5
3 APRESENTAÇÃO DO COMANDO MCA....6
3.1 DESCRIÇÃO DOS COMPONENTES DO COMANDO....6
4 PLACA MCA....7
4.1 Configurações e Funções....7
4.2 Identificação dos conectores....8
4.2.1 Conectores de ligação interna do comando....8
4.2.2 Conectores de ligação externa do comando....9
5 FONTE DE ALIMENTAÇÃO....10
5.1 Transformador para válvulas e linha de segurança....10
....11
6 CONTATORES....11
7 COMPONENTES DE LIGAÇÃO E PROTEÇÃO....12
8 INVERSOR DE FREQUÊNCIA 12
8.1 Bornes de controle 12
8.2 Bornes de potência....13
....13
9 Acessórios....13
9.1 Buzzer para sinal sonoro de uso da plataforma....13
9.2 Placa de destrava eletromagnetica....14
9.3 Indicadores de posição....14
9.4 Programadores....15
10 INSTALAÇÃO FÍSICA DO PAINEL....16
11 ALIMENTAÇÃO DO QUADRO DE COMANDO....16
11.1 Comando com partida direta. (220V)....17
11.2 Comando com partida direta (380V)....18
12 LIGAÇÃO DA CENTRAL HIDRÁULICA....19
12.1 Válvulas solenóide....19
12.2 Kit de diodos para supressão de ruídos....20
12.3 Motor da bomba hidráulica....20
12.3.1 Partida Direta com Inversor 20
13 LIMITES E SELETOR....21
13.1 Ligação dos sensores (acima de 2 paradas)....21
13.1.1 Posicionamento de Imãs (acima de 2 paradas)....22
13.2 Ligação e posicionamento de Limites de parada e fim de curso....23
13.2.1 Ligação do Limite de bandeja inferior. 24
13.2.2 Buzzer para sinal sonoro de uso da plataforma (opcional)....25
13.2.3 Ligação dos botões para chamado de pavimento e cabine....26
13.2.4 Ligação dos contatos de porta de pavimento....27
13.2.5 Ligação dos contatos de cancela (PC)....28
13.2.6 Ligação dos Indicadores Cabina / Pavimento....29
14 OPERAÇÃO....30
14.1 Ligando o Comando....30
15 Programação....31
15.1 Colocando em funcionamento....31
15.2 Realizando um chamado....31
15.3 Zona de destrava eletromagnetica....31
15.4 Alerta sonoro em viagem....31
15.5 Proteções de software 32
15.5.1 Proteção do motor de tração e/ou carro travado....32
15.5.2 Monitoramento de segurança....32
15.6 Nivelamento automático....32
15.7 Mensagens de falhas....32

1 INTRODUÇÃO

1.1 Informações sobre o manual:

Este manual foi elaborado como propósito de fornecer ao cliente, as informações básicas necessárias para a correta aplicação do produto, apresentando de forma objetiva as principais características de funcionamento do comando. Os capítulos foram descritos de forma sequêncial para oferecer ao instalador uma importante fonte de consulta durante a instalação do equipamento. É recomendado que o instalador leia atentamente todos os tópicos descritos neste manual, para se familiarizar com as características de funcionamento do comando eletrônico MCA, antes de iniciar a instalação do painel.

2 RECEBIMENTO

2.1 Embalagem:

O comando MCA é fornecido e embalado com caixa de papelão padronizado. Na parte externa dessa embalagem existe uma etiqueta de identificação com o resumo das especificações do pedido. Essas mesmas informações estão contidas na etiqueta interna do quadro. Confira os dados dessa etiqueta antes de prosseguir com a instalação.

2.2 Recomendações

Retire o comando MCA de sua embalagem e verifique se não houve qualquer dano durante o transporte. Observe se as placas eletrônicas e demais componentes estão perfeitamente fixados no armário e se os chicotes de ligações estão encaixados nos seus respectivos conectores.

Verifique se dentro do armário há o esquema elétrico de ligações e se o mesmo corresponde ao quadro especificado (recebido).Os acessórios solicitados (sensores, imãs, IPDS) normalmente são embalados e entregues com o armário porém em outro volume. Confira seus modelos, quantidades e se estão de acordo com os solicitados no pedido.

OBS: Em alguns casos os acessórios poderão ser despachados separadamente, verifique se o solicitante determinou a entrega antecipada de algum modelo ou se foi enviado diretamente ao fabricante de botoeiras.

2.3 Identificações

Todos os comandos possuem uma etiqueta de identificação fixada na parte interna superior do armário. Essa etiqueta é formada pelos seguintes campos de informações:

CLIENTE:xxxxx Ltda.
EDIFICIO: Elevador
REFERENCIA: 3P/5HP/Part.Dir/220/MCA-HD
OP: 1234
DATA: 00/00/00

A) CLIENTE : O Nome do cliente responsável pela aquisição do equipamento.

B) EDIFÍCIO : O Nome do edíficio , condomínio ou alguma referência da obra onde será instalado o equipamento.

C) REFERÊNCIA : Informações abreviadas das principais características do equipamento.* (Vide tabela abaixo).

D) OP : Número da Ordem de produção do comando. (Número de série).

E) PEDIDO : Numero do pedido interno do cliente. (Quando solicitado)

F) DATA : A Data de fabricação do comando.

*** Tabela dos dados de referência (Exemplo)**

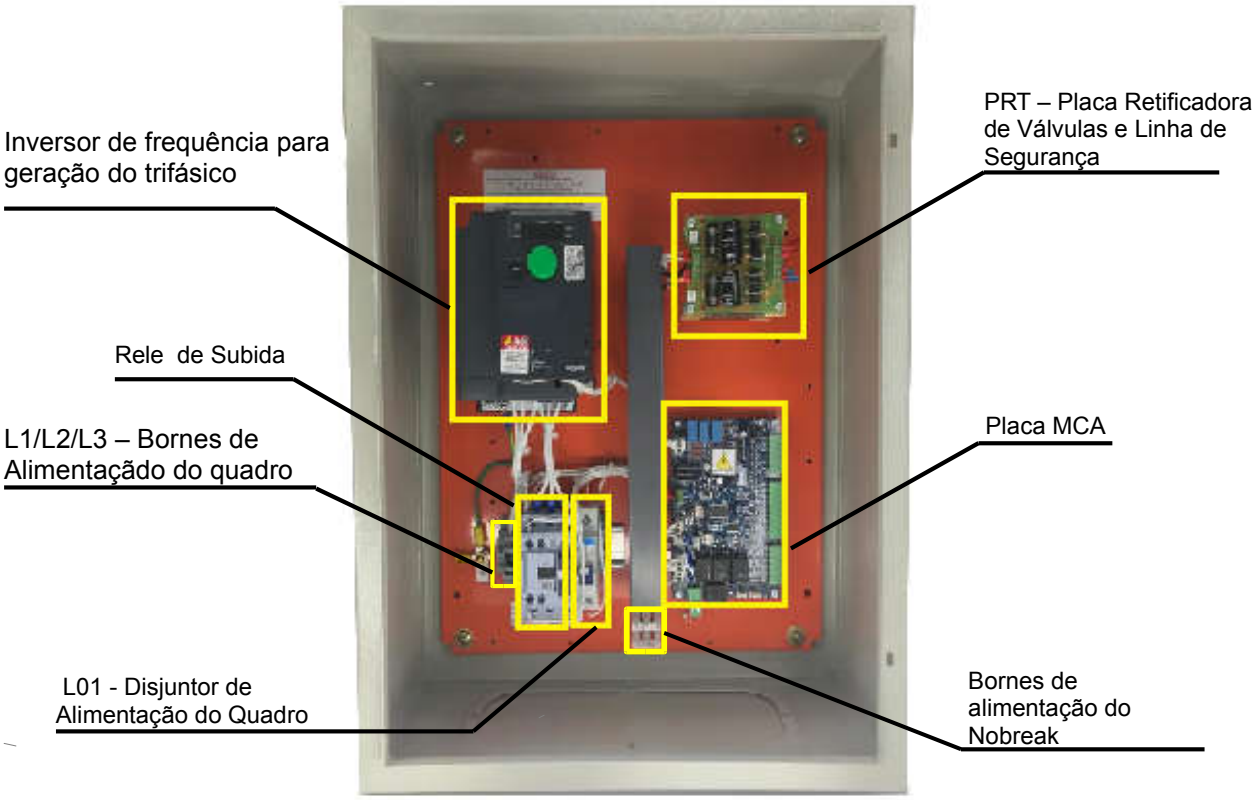
3P	5HP	Part.Dir.	220	MCA-HD
Número de Paradas	Potência do motor	Acionamento	Tensão da rede	Tipo de comando

IMPORTANTE: Informar a ADDTECH imediatamente caso algum problema for encontrado ao receber o material. Não esqueça de verificar o esquema elétrico do comando assim como todo o material necessário para sua instalação.

3 APRESENTAÇÃO DO COMANDO MCA

O comando MCA, foi desenvolvido pela ADDTECH exclusivamente para ser aplicado em plataformas de acessibilidade hidráulicas tanto para cabines semi – abertas quanto para cabines fechadas. Seu funcionamento é somente por pressão contante nos botões de cabine (ou joisticks) e com parada imediata na soltura dos botões, podendo também reverter seu sentido de direção a qualquer momento durante o percuso da viagem pelo usuário.

3.1 DESCRIÇÃO DOS COMPONENTES DO COMANDO

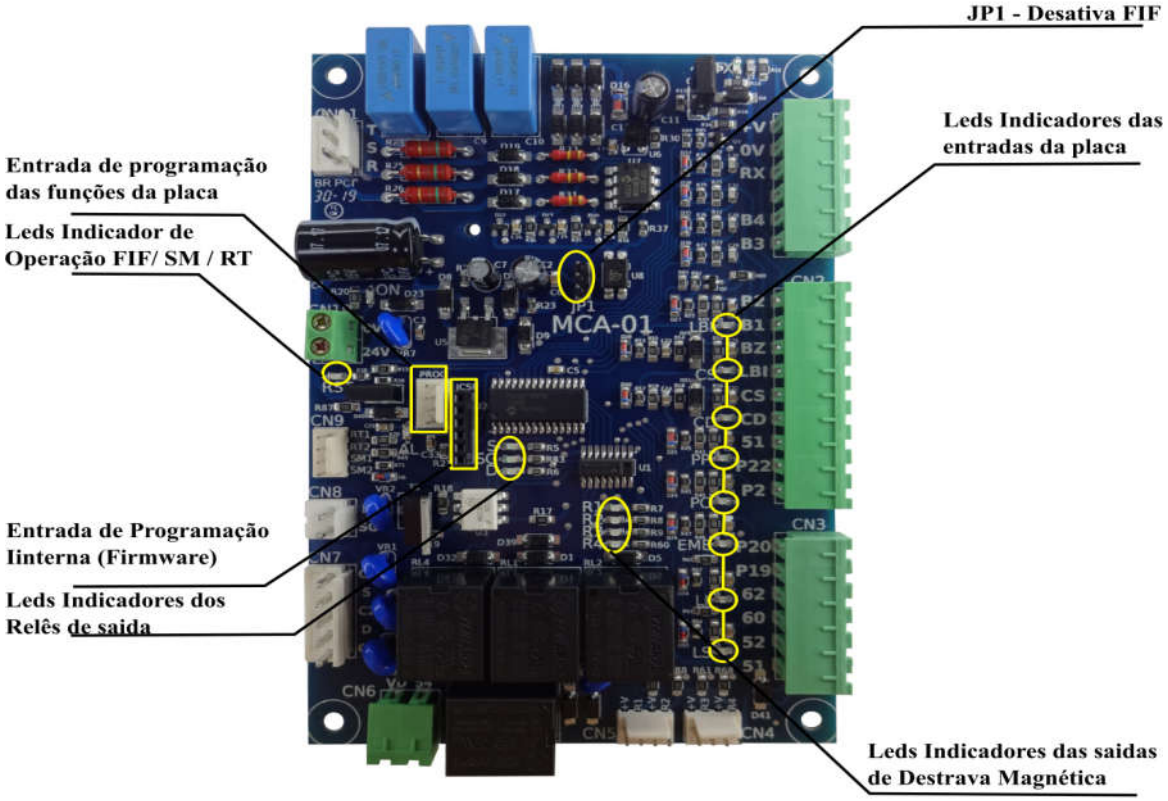


4 PLACA MCA

Placa principal responsável por todo o funcionamento da plataforma. Recebe todos os sinais de circuito de segurança, sensores, limites, circuitos de chamado e etc, que são monitorados, analisados e transmitidos através de interfaces internas aos componentes operacionais do comando, como inversor, contatores, etc.. para que sejam realizadas as viagens e demais operações da plataforma.

Possui também um canal de comunicação serial para IPD`s de pavimento e cabina, e um canal especial para gravação e download de software.

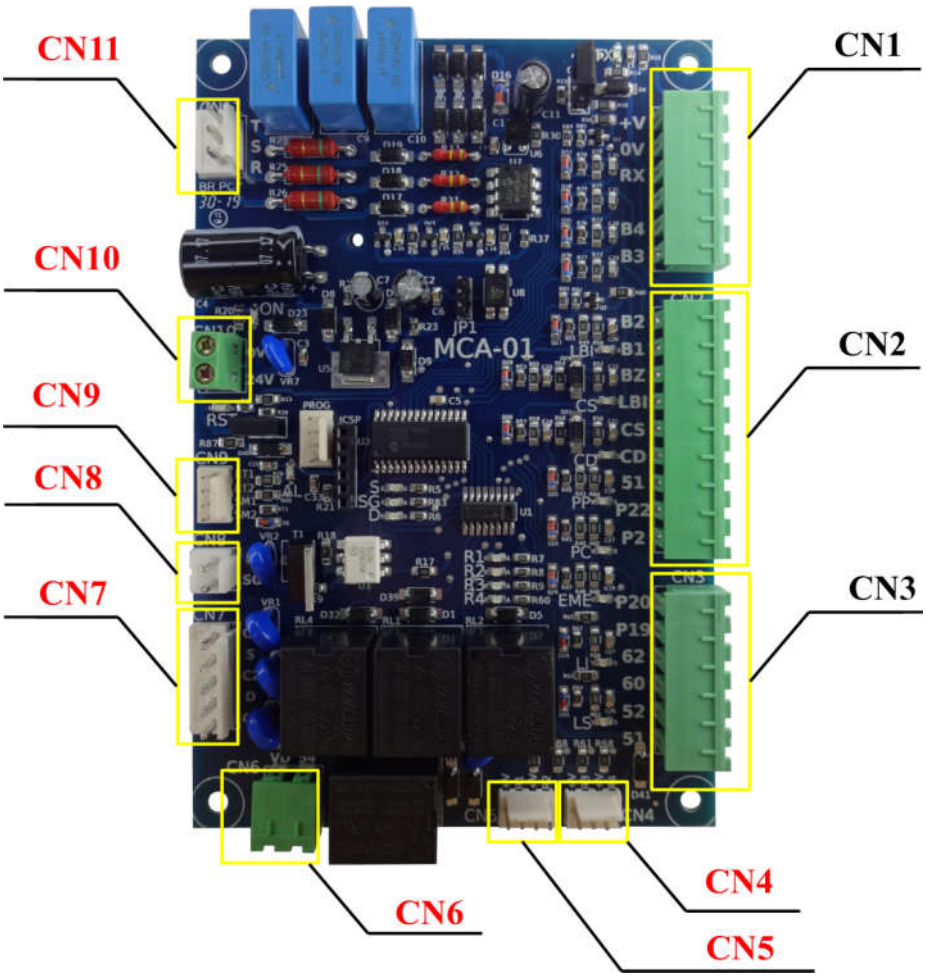
4.1 Configurações e Funções



PROG: Conector para instalação do programador.

JP3 DESATIVA FIF: Usado para desativar a função de reconhecimento de falta ou inversão de fases nas aplicações de rede monofásica

4.2 Identificação dos conectores



4.2.1 Conectores de ligação interna do comando

CONECTOR	NOM.	DESCRIÇÃO
CN4 - 1	**V+**	Saída de alimentação +24V para a função Destrava de pavimento
CN4 - 2	**R3**	Sinal de saída (0V) Destrava Intermediario 2
CN4 - 3	**V+**	Saída de alimentação +24V para a função Destrava de pavimento
CN4 - 4	**R4**	Sinal de saída (0V) Destrava Limite Superior

CONECTOR	NOM.	DESCRIÇÃO
CN5- 1	**V+**	Saída de alimentação +24V para a função Destrava de pavimento
CN5 - 2	**R1**	Sinal de saída (0V) Destrava Limite Inferior
CN5 - 3	**V+**	Saída de alimentação +24V para a função Destrava de pavimento
CN5 - 4	**R2**	Sinal de saída (0V) Destrava Intermediario 1

CONECTOR	NOM.	DESCRIÇÃO
CN7- 1	**C1**	Entrada de fase para alimentação do contator S
CN7 - 2	**S**	Saída para acionamento do contator S **(Led S).**
CN7 - 3	**C2**	Entrada de tensão (De acordo com tipo de acionamento) para sinal de descida,
CN7 - 4	**D**	Saída para acionamento (Contator ou Valvula) D **(Led D).**
CN7 - 5	**C3**	Entrada de Fase para alimentação do contator D (C.A.)

CONECTOR	NOM.	DESCRIÇÃO
CN8- 1	**F**	Entrada de fase para alimentação do contator SG
CN8 - 2	**SG**	Saida para acionamento Contator SG **(Led SG).**

CONECTOR	NOM.	DESCRIÇÃO
CN9 - 1	**RT1**	Entrada para contato rele térmico
CN9 - 2	**RT2**	Entrada para contato rele térmico
CN9 - 3	**SM1**	Entrada para contato placa salva motor
CN9 - 4	**SM2**	Entrada para contato placa salva motor

CONECTOR	NOM.	DESCRIÇÃO
CN10 - 1	**0V**	Alimentação (0V)
CN10 - 2	**24V**	Alimentação (24V) **(Led ON).**

CONECTOR	NOM.	DESCRIÇÃO
CN11 - 1	**T**	Entrada de Fase (T) 220/380Vac
CN11 - 2	**S**	Entrada de Fase (S) 220/380Vac
CN11 - 3	**R**	Entrada de Fase (R) 220/380Vac

4.2.2 Conectores de ligação externa do comando

CONECTOR	NOM.	DESCRIÇÃO
CN1- 1	**V+**	Saida 24V
CN1 - 2	**0V**	Saida 0V
CN1 - 3	**RX**	Saida de comunicação serial para indicadores
CN1 - 4		Não Usado
CN1 - 5	**B4**	Botão de chamado 4° Pavimento
CN1 - 6	**B3**	Botão de chamado 3° Pavimento

CONECTOR	NOM.	DESCRIÇÃO
CN2- 1	**B2**	Botão de chamado 2° Pavimento
CN2 - 2	**B1**	Botão de chamado 1° Pavimento
CN2 - 3	**BZ**	Saida para Buzzer
CN2 - 4	**LBI**	Limite de bandeja inferior **(Led LBI).**
CN2 - 5	**CS**	Sensor para corte de subida **(Led CS).**
CN2 - 6	**CD**	Sensor para corte de descida **(Led CD).**
CN2 - 7	**51**	Saida comum (24V)
CN2 - 8	**P22**	Saida para contato de porta de cabina fechada.
CN2 - 9	**P2**	Entrada de sinal positivo do contato de porta de cabina fechada **(Led PC).**

CONECTOR	NOM.	DESCRIÇÃO
CN3- 1	**P20**	Entrada de sinal positivo da série dos contatos de porta de pavimento **(Led PP).**
CN3 - 2	**P19**	Saída para a série dos contatos das portas de pavimentos.
CN3 - 3	**62**	Entrada do limite de parada inferior **(Led LI).**
CN3 - 4	**60**	Entrada de limite de parada superior **(Led LS).**
CN3 - 5	**52**	Retorno dos limites de fim de curso superior e inferior **(LED EME).**
CN3 - 6	**51**	Saída para os limites e fim de curso. (24V)

CONECTOR	NOM.	DESCRIÇÃO
CN6- 1	**VD**	Saida para valvula de descida
CN6 - 2	**54**	0V para valvula de descida

5 FONTE DE ALIMENTAÇÃO

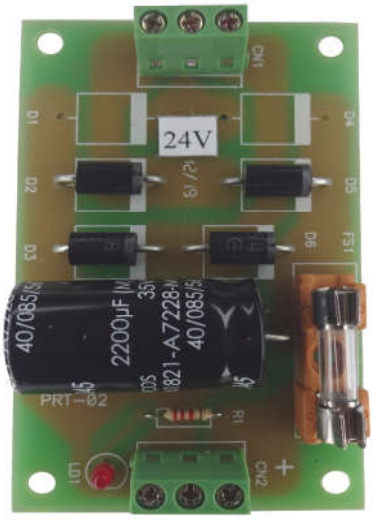
5.1 Transformador para válvulas e linha de segurança.

Transformador utilizado para alimentar as fontes do circuito de válvulas e linha de segurança do elevador.

Possui tensão de saída fixa de 24V (Linha de segurança e válvulas) ou tensão de 24V para a linha de segurança e de 48V para as válvulas. (conforme pedido)

TRAFO PARA PRT – 02 e 04

PRT-02



Utilizada no caso da tensão da válvula ser a mesma do circuito de segurança (Tensão - 24vdc)

PRT-04

Caso a tensão de válvula seja diferente da linha de segurança (Tensão 24Vdc / 48Vdc)

6 CONTATORES

CONTATORA S

Responsável pelo acionamento do motor da bomba hidráulica. É acionada pelo relé 4 da placa MCA para movimentar o elevador no sentido de subida através do inversor de frequência

7 COMPONENTES DE LIGAÇÃO E PROTEÇÃO

Disjuntor de alimentação geral. Responsável pela proteção dos componentes e elétricos existentes no quadro de comando.

Obs: A quantidade e corrente de cada disjuntor varia de acordo com a aplicação específica de cada projeto.

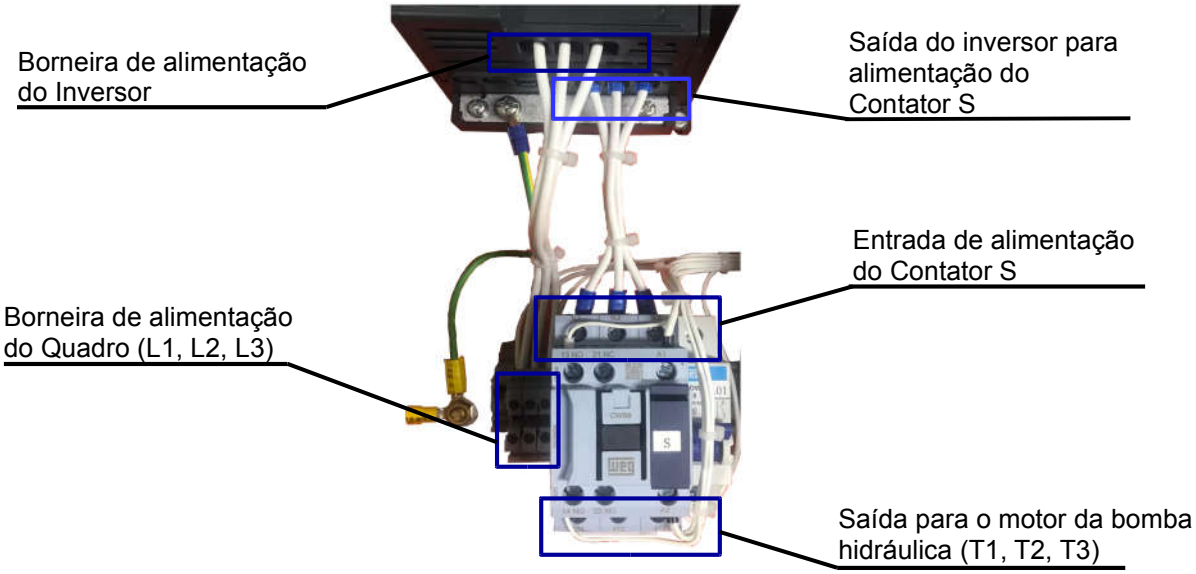
8 INVERSOR DE FREQUÊNCIA

No caso do Quadro de Comando MCA-HD em ligação de redes monofásicas utilizamos o inversor de frequência para geração de trifásico para alimentar o motor da bomba hidráulica.

8.1 Bornes de controle

Conector	Descrição
24	Pino comum da ligação do inversor
D1	Acionamento do inversor.
R1A R1C	Verificação de falha com a utilização do inversor. Substitui o Rele térmico em comandos sem inversor.

8.2 Bornes de potência



9 Acessórios

9.1 Buzzer para sinal sonoro de uso da plataforma

No quadro de comando MCA – HD é possível utilizar um buzzer para sinal sonoro de uso que deve ser instalado conforme descrito na pág. 26, o buzzer deve ter a tensão de 24V respeitando a tensão do quadro de comando, abaixo algumas imagens ilustrativas de buzzers que podem ser utilizados.

9.2 Placa de destrava eletromagnetica

Essa placa é utilizada no caso da plataforma utilizar destrava eletromagnética nos pavimentos (opcional), e sua ligação é mostrada no esquema elétrico que acompanha o comando.

ATENÇÃO! A UTILIZAÇÃO DA DESTRAVA ELETROMAGNETICA DEVE SER INFORMADA PRÉVIAMENTE NO ORÇAMENTO / PEDIDO JUNTAMENTE COM SUA RESPECTIVA TENSÃO, POIS ESSE ACESSÓRIO NÃO É PADRÃO NO MCA-HD

9.3 Indicadores de posição

No quadro de comando MCA-HD também podem ser utilizados indicadores de posição tanto no pavimento quanto na cabina, os mesmos devem ser solicitados no pedido / orçamento pois não são acessórios que compõem o produto por padrão. Sua instalação deve ser feita como mostrado no esquema elétrico que acompanha o comando. Qualquer indicador de posição ADDTECH pode ser instalado no quadro de comando MCA-HD

9.4 Programadores

O quadro de comando MCA – HD possui duas formas para se executar a programação de seus parametros básicos, atraves do programador padrão, ou via aplicativo de celular.

Deve ser informado no orçamento/pedido o interesse em adquirir um dos programadores pois esse acessório não acompanha o quadro MCA – HD.

PROGRAMADOR ADDPROG MCA

O *ADDPROG MCA* vem da mesma familia de programadores de outros comandos ADDTECH (MC16, MC16R ,MC24 e MC40), portanto segue a mesma lógica de utilização.

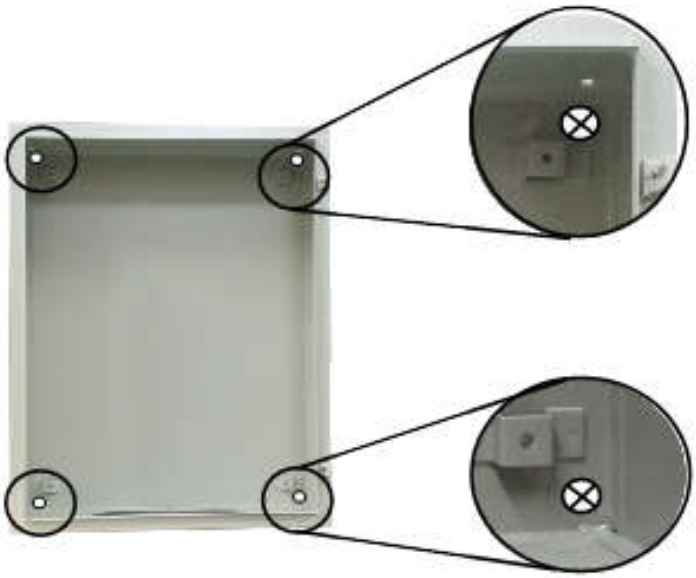
ADDPROG MCA BLUETOOTH

O ADDPROG MCA BLUETOOTH programa os parâmetros básicos de configuração do quadro de comando MCA – HD da mesma forma que o ADDPROG MCA , porém é necessaria a instalação de um aplicativo no smartfone/ tablet para fazer a conexão bluetooth, de forma simples podem ser alteradas a quantidade de paradas, denominação de andares e tempo de acionamento da destrava eletromagnética, tornando assim mais versátil sua aplicação.

10 INSTALAÇÃO FÍSICA DO PAINEL

Primeiramente deverá realizar a fixação do quadro de comando conforme indicações abaixo

IMPORTANTE – Necessário a retirada da chapa com comando de dentro do armário para execução das furações da caixa, para evitar problemas com limalhas de ferro, depois de fixada a caixa, recolocar a chapa com o comando dentro do armário.

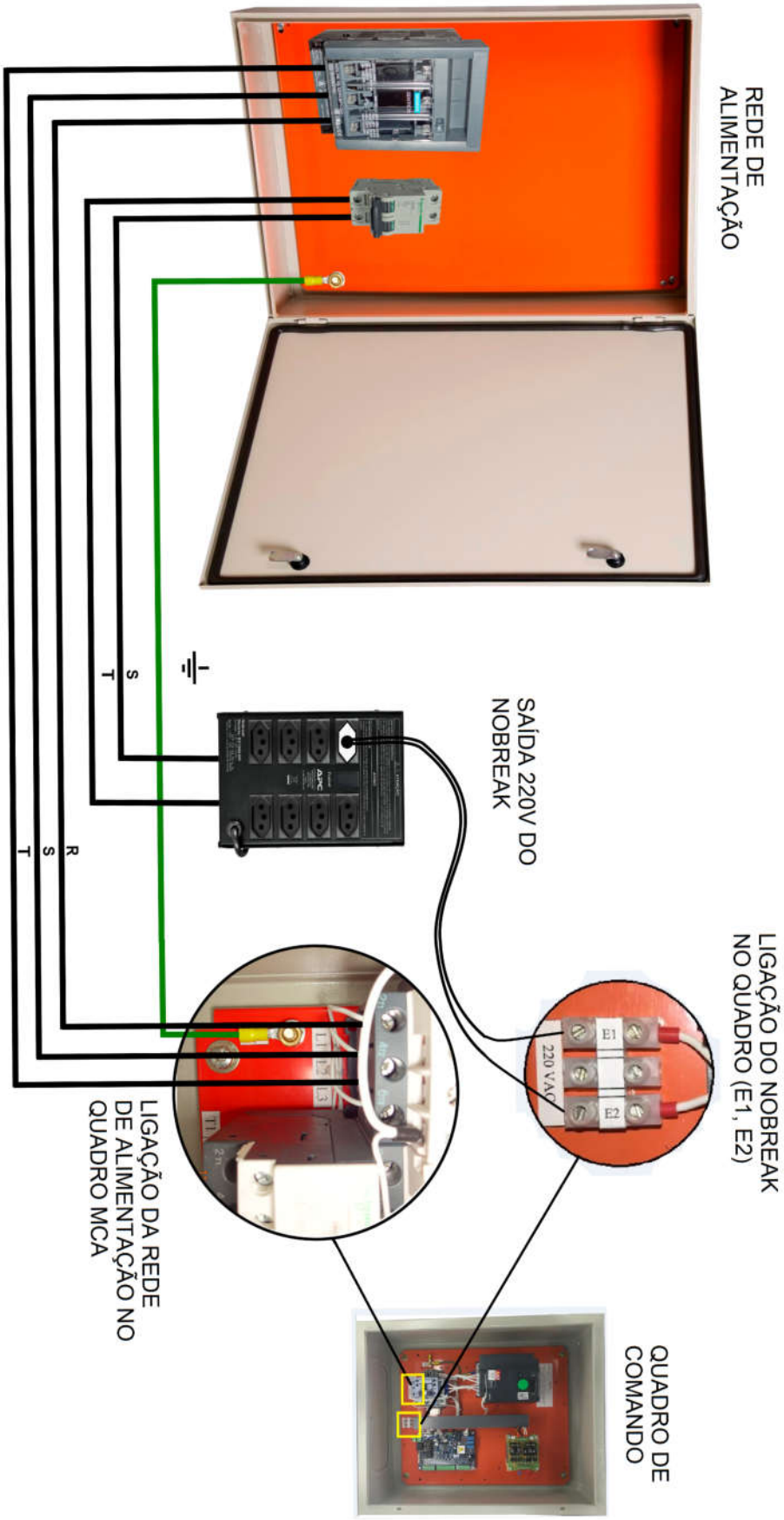


11 ALIMENTAÇÃO DO QUADRO DE COMANDO.

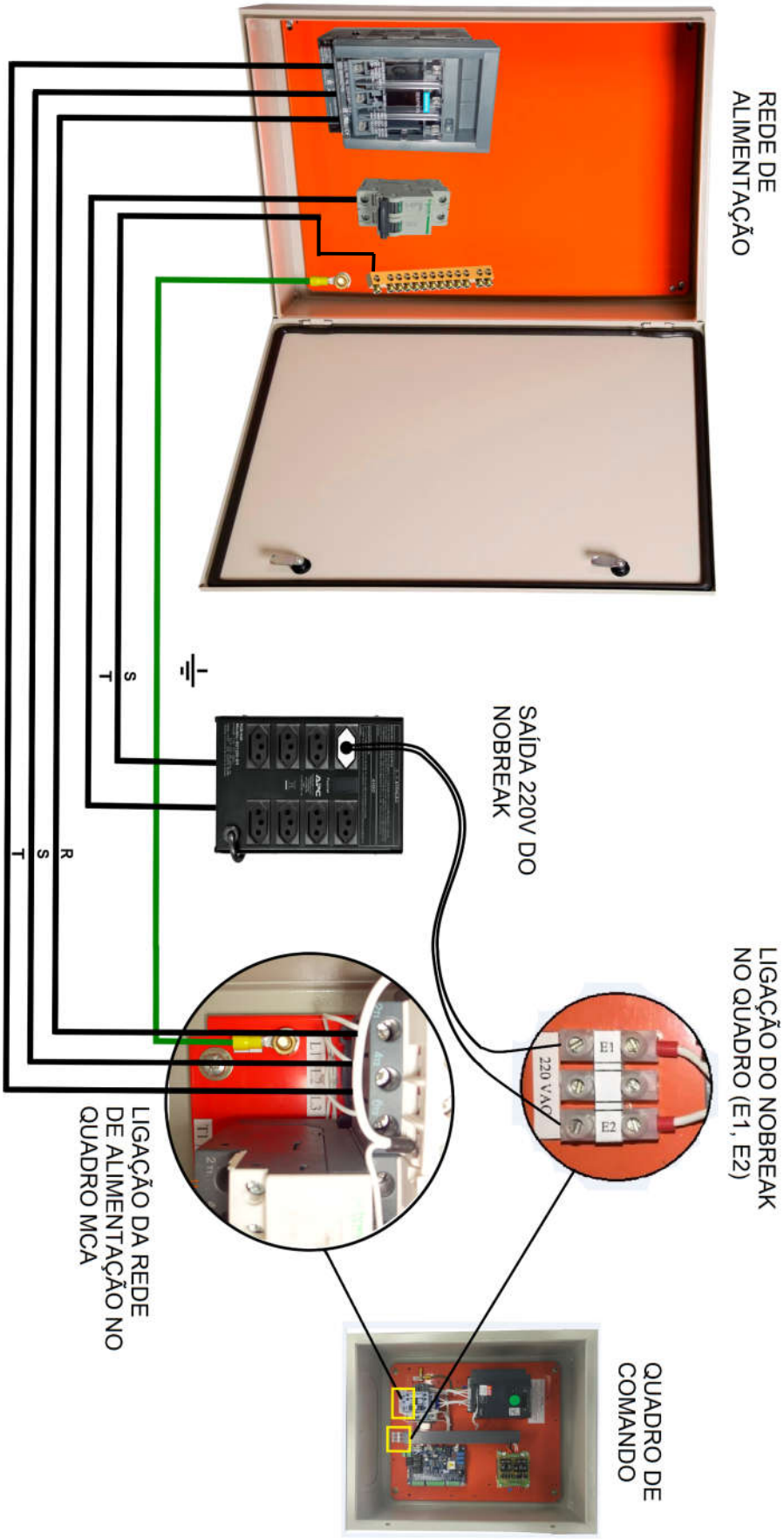
O comando possui dois Bornes de entrada “L01” e “L02” responsáveis pela alimentação do quadro de comando. Deverá usar fiação 2,5mm² para alimentação. O aterramento deve ser adequado para o equipamento sendo certificado através de medições e seu uso deve ser exclusivo para a plataforma conforme NBR5410. A alimentação trifásica para o motor da bomba, deve ser ligada diretamente nos bornes, L1, L2 e L3 conforme a tensão nomimal do motor.

OBS: Nos itens 11.1 e 11.2 são mostrados os esquemas de lligações mais comuns.

11.1 Comando com partida direta. (220V)

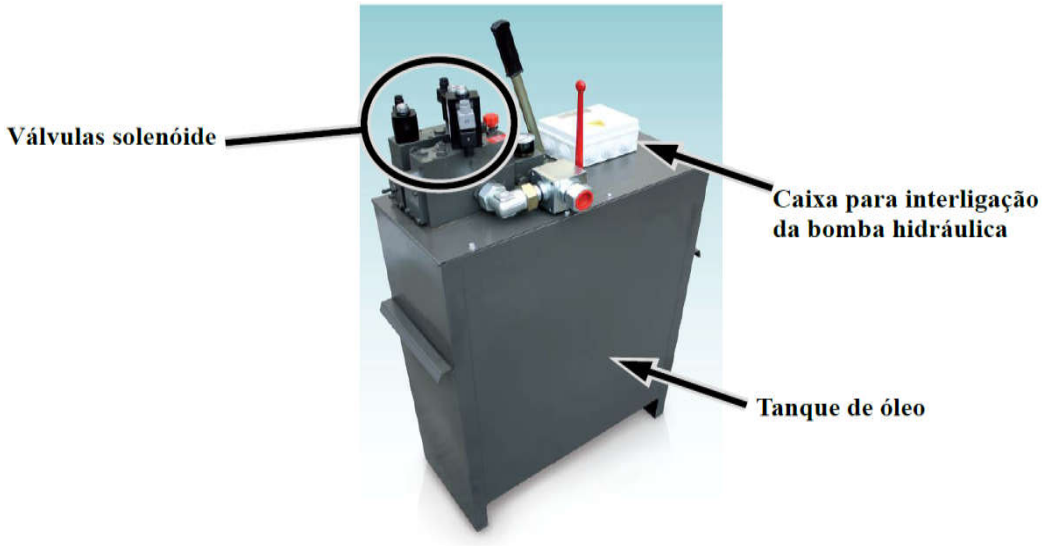


11.2 Comando com partida direta (380V)



12 LIGAÇÃO DA CENTRAL HIDRÁULICA

No sistema MCA-HD, a central hidráulica é responsável pelo fornecimento de óleo ao cilindro que controla o movimento do elevador. Devem ser interligados ao MCA as válvulas e a bomba hidráulica. Na figura abaixo é mostrado um exemplo de uma central hidráulica, onde temos em sua parte superior um conjunto de válvulas solenóides para subida e descida da plataforma, e a caixa de interligação da bomba hidráulica e dos termostatos de temperatura do óleo e do motor.



12.1 Válvulas solenóide

O Quadro de comando MCA -HD foi desenvolvido somente para partida direta . Na partida direta é utilizada uma única válvula para descida . A válvula de descida possui dois acionamentos em paralelo, um para tensão de 48V ou 24V (conforme solicitado pelo cliente) e outro para tensão de 12v para sistema de acionamento por bateria em caso de falta de energia. No sistema MCA-HD o acionamento de emergência (12V) não é utilizado pois o próprio comando faz o resgate em caso de falta de energia atravez do nobreak. **Obs.: Atenção quanto ao posicionamento do conector para encaixe na válvula, além da identificação em alto relevo no conector, o terminal de aterramento é o único pino reto e mais largo.**

12.2 Kit de diodos para supressão de ruídos

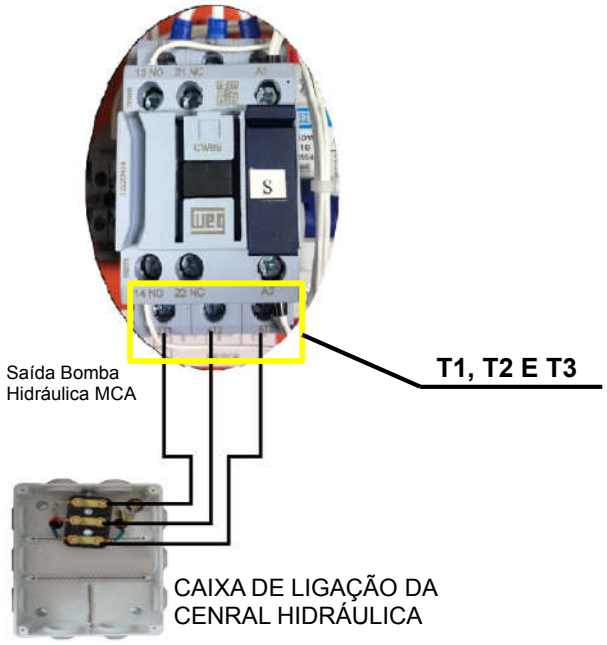
Junto com o comando MCA-HD é enviado 1 diodo, para ser instalado na válvula do sistema hidráulico para suprimir os picos de tensão reversa no desligamento da válvula, pois sem a devida supressão estes ruídos podem alterar o nível lógico de alguma entrada do circuito. O diodo deve ser instalado em paralelo a alimentação da válvula, diretamente no conector, respeitando a polaridade conforme a ilustração a seguir.

12.3 Motor da bomba hidráulica

Dentro da caixa de interligação da central hidráulica existe uma régua de bornes do tipo sindal para a ligação dos termistores do motor e do óleo ou somente o termistor do motor (dependendo do modelo). No comando MCA-HD não é utilizado somente o termistor do motor. Dentro da caixa existe também uma placa para fechamento das bobinas do motor. Junto com essa placa, existem 3 chapas de metal para se utilizar como jumpers. Os jumpers devem ser utilizados somente na partida direta e serão posicionados de acordo com a tensão de alimentação do motor.

12.3.1 Partida Direta com Inversor

Para partida direta os cabos de alimentação são ligados diretamente nos pontos **T1, T2 e T3** do contator S. Na caixa de interligação da central hidráulica os cabos devem ser ligados nos pontos **U1, V1 e W1** de placa de fechamento das bobinas do motor conforme ilustrado na figura abaixo.

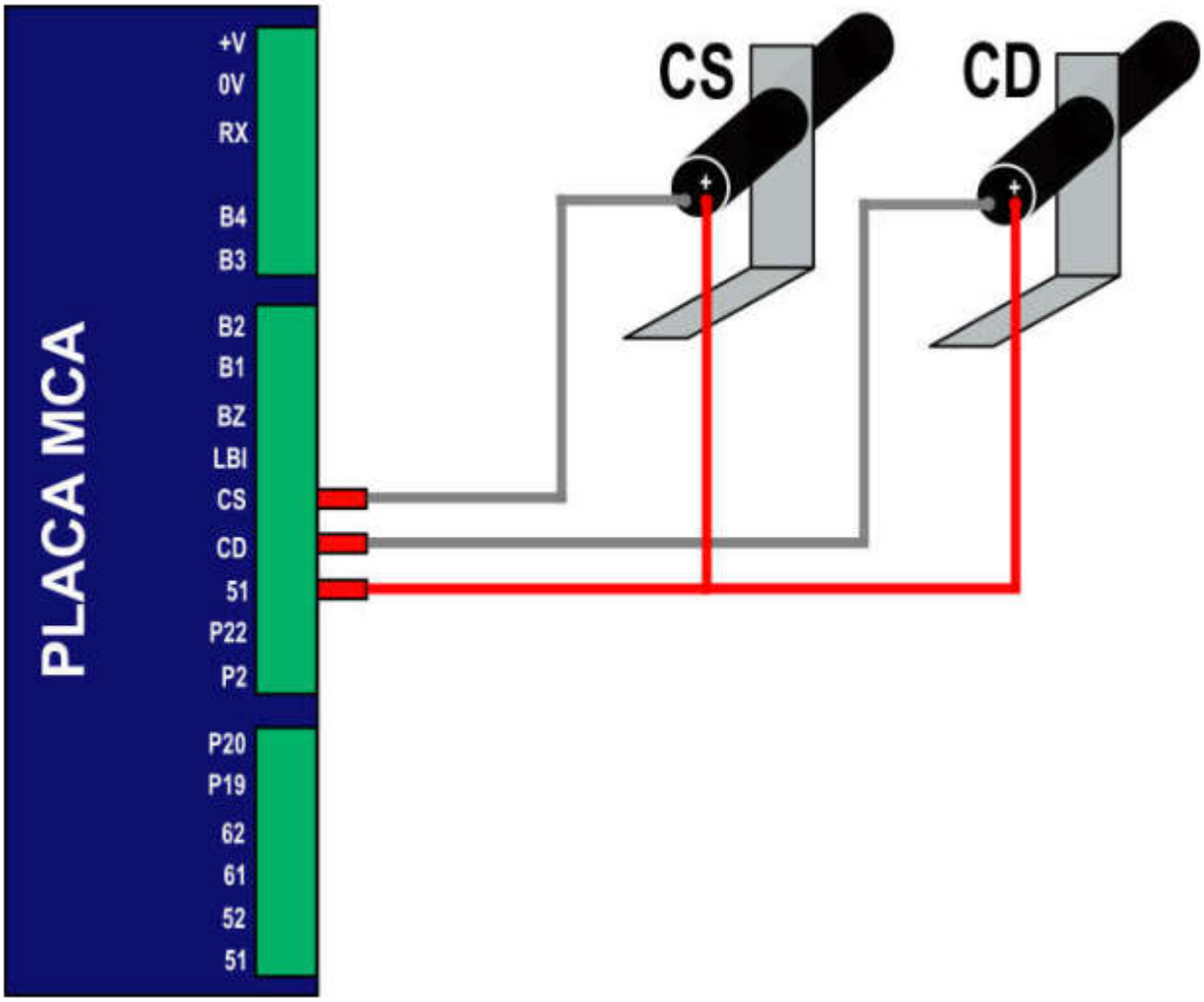


Obs.: Atenção quanto a ligação correta de acordo com a tensão da rede. A ligação incorreta poderá causar a queima do motor.

13 LIMITES E SELETOR

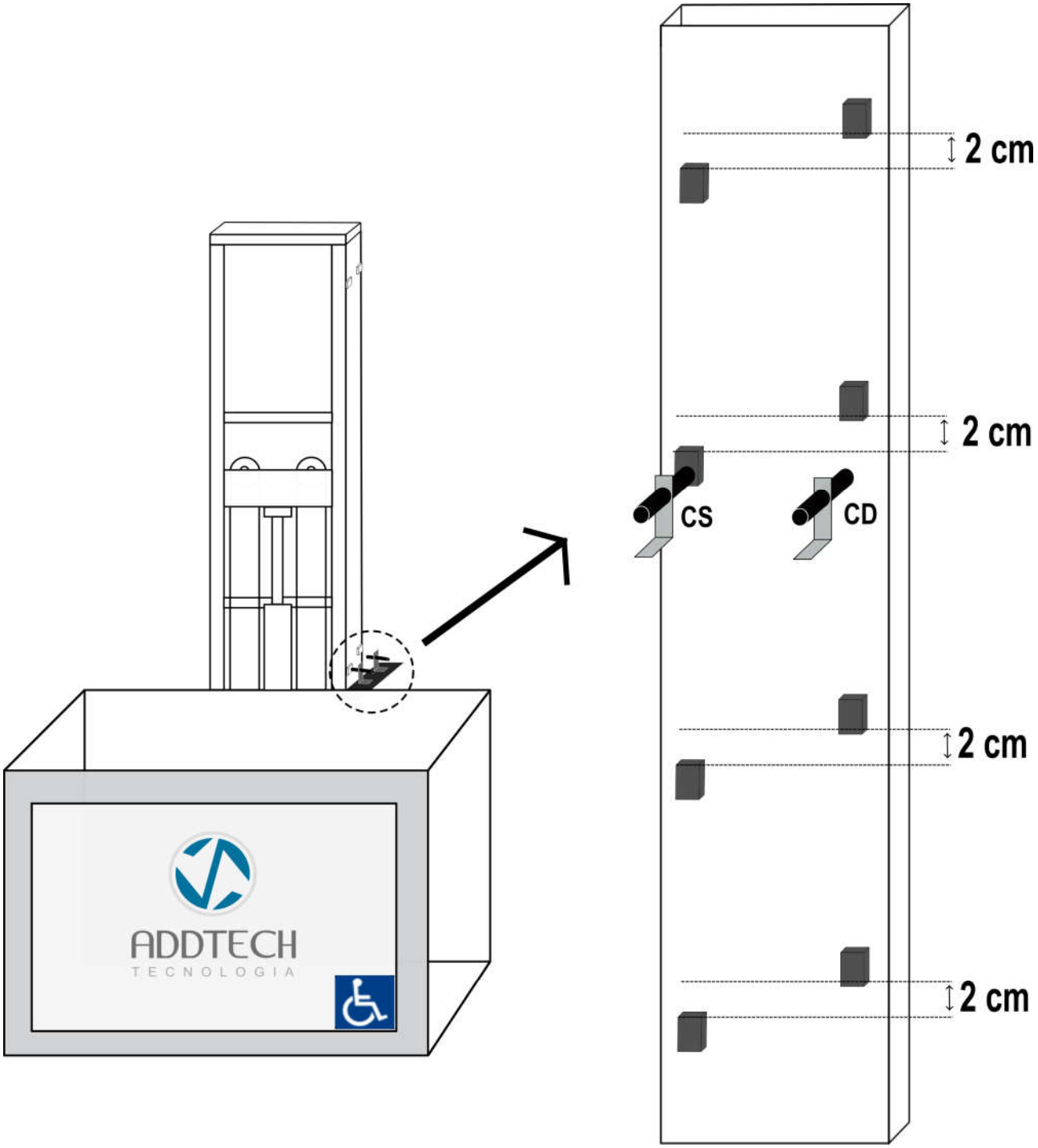
O quadro de comando ***MCA – HD*** trabalha com os limites de subida , descida e fim de curso, e se a plataforma for acima de duas paradas deve se trabalhar tambem com um seletor de imãs e dois sensores CS (Corte de subida) e CD (Corte de descida). O mesmo possui também o limite de bandeja inferior (LBI) que deve ser instalado abaixo da plataforma.

13.1 Ligação dos sensores (acima de 2 paradas)

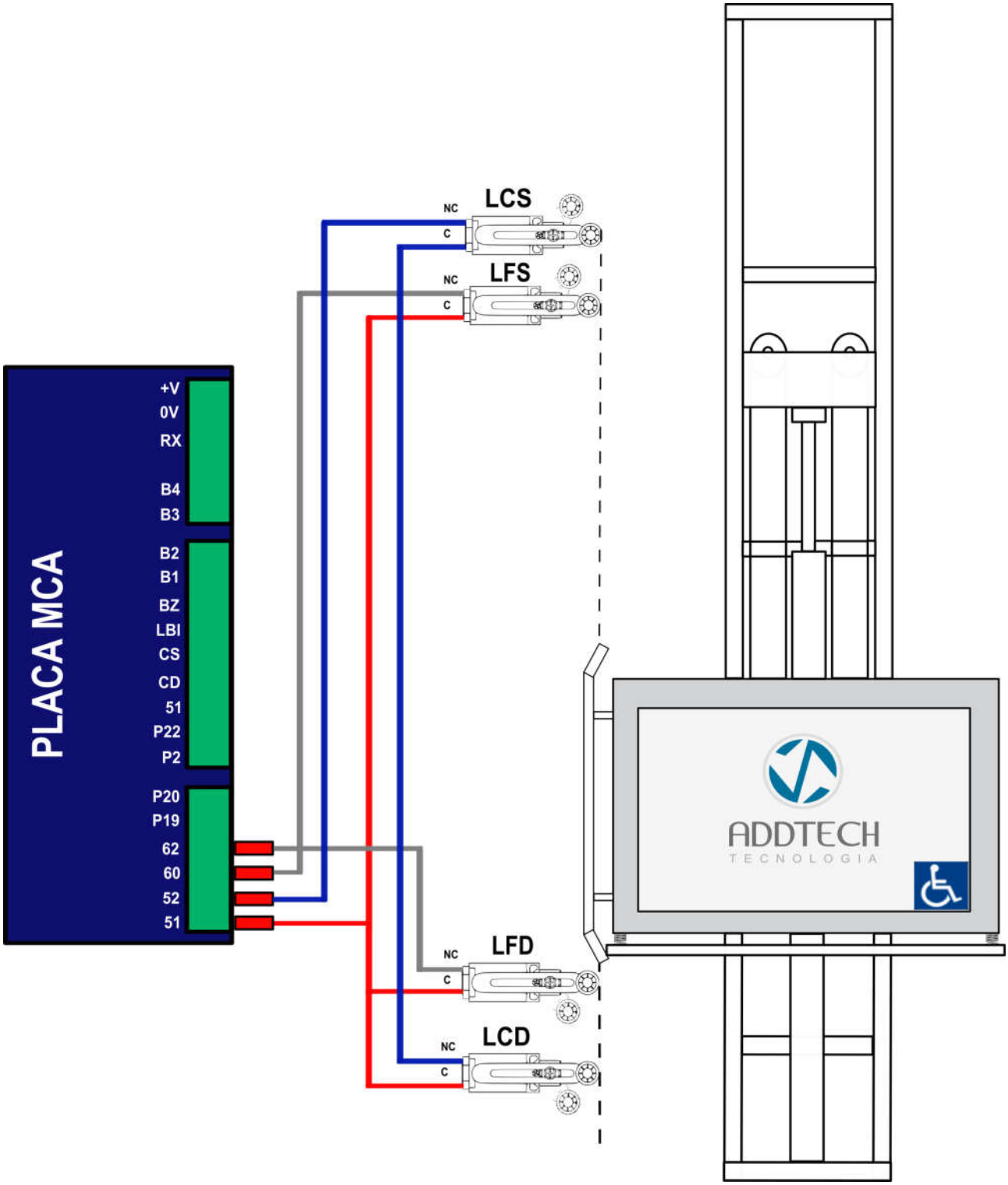


OBS: Para plataformas com apenas 2 paradas, pode-se utilizar apenas os limites de parada de subida, descida e final de curso (Ver tópico 13.2)

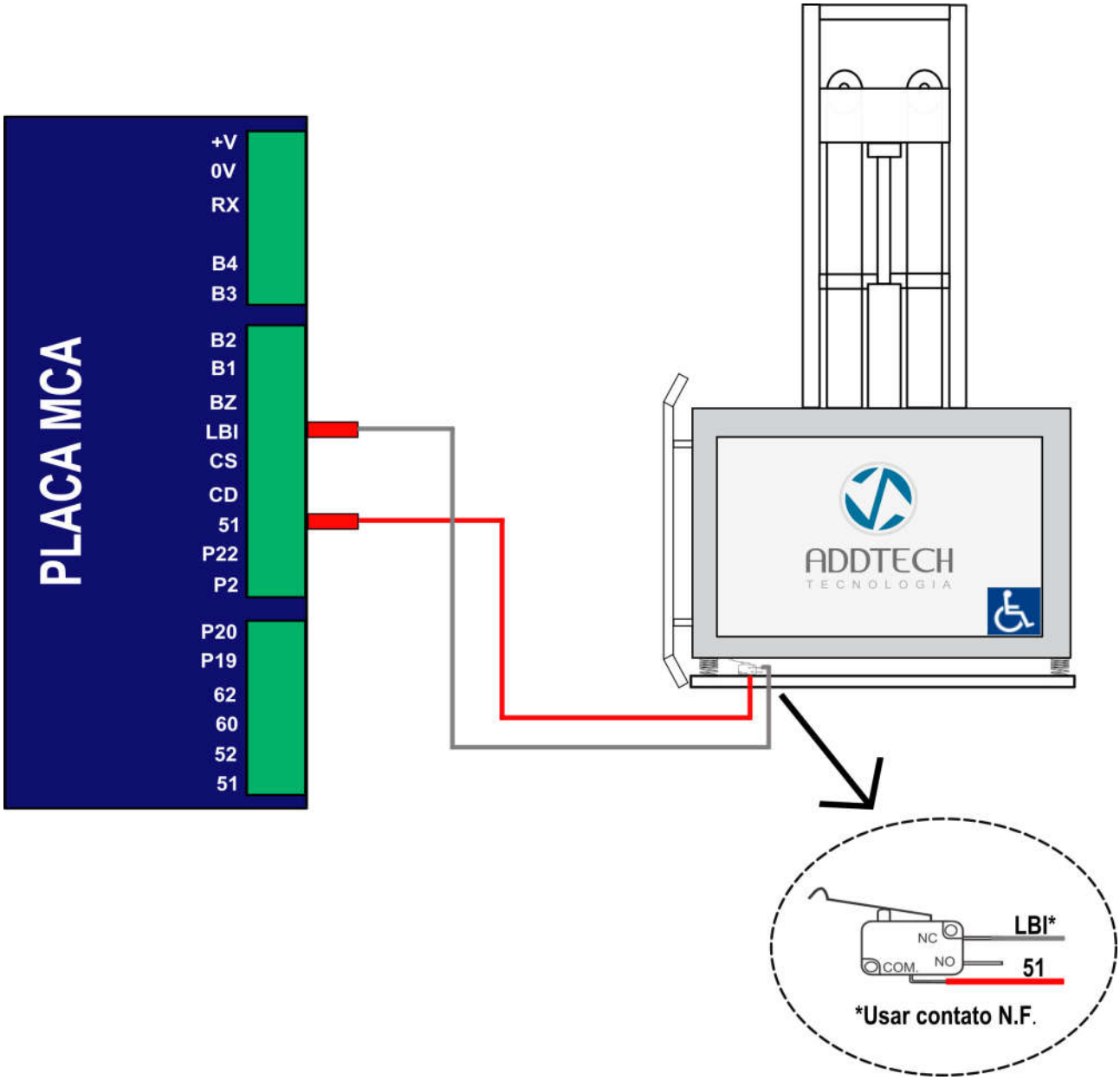
13.1.1 Posicionamento de Imãs (acima de 2 paradas)



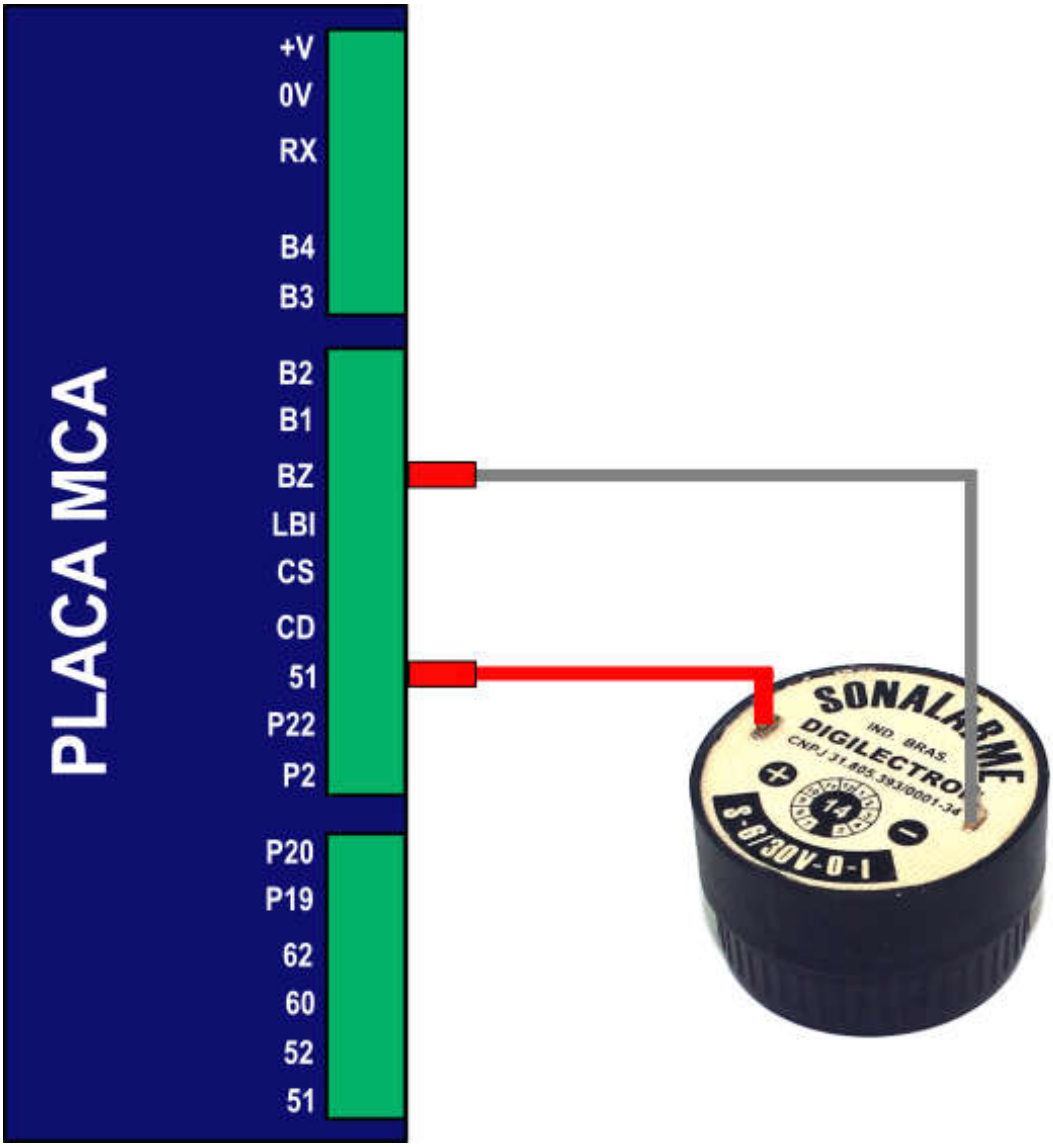
13.2 Ligação e posicionamento de Limites de parada e fim de curso.



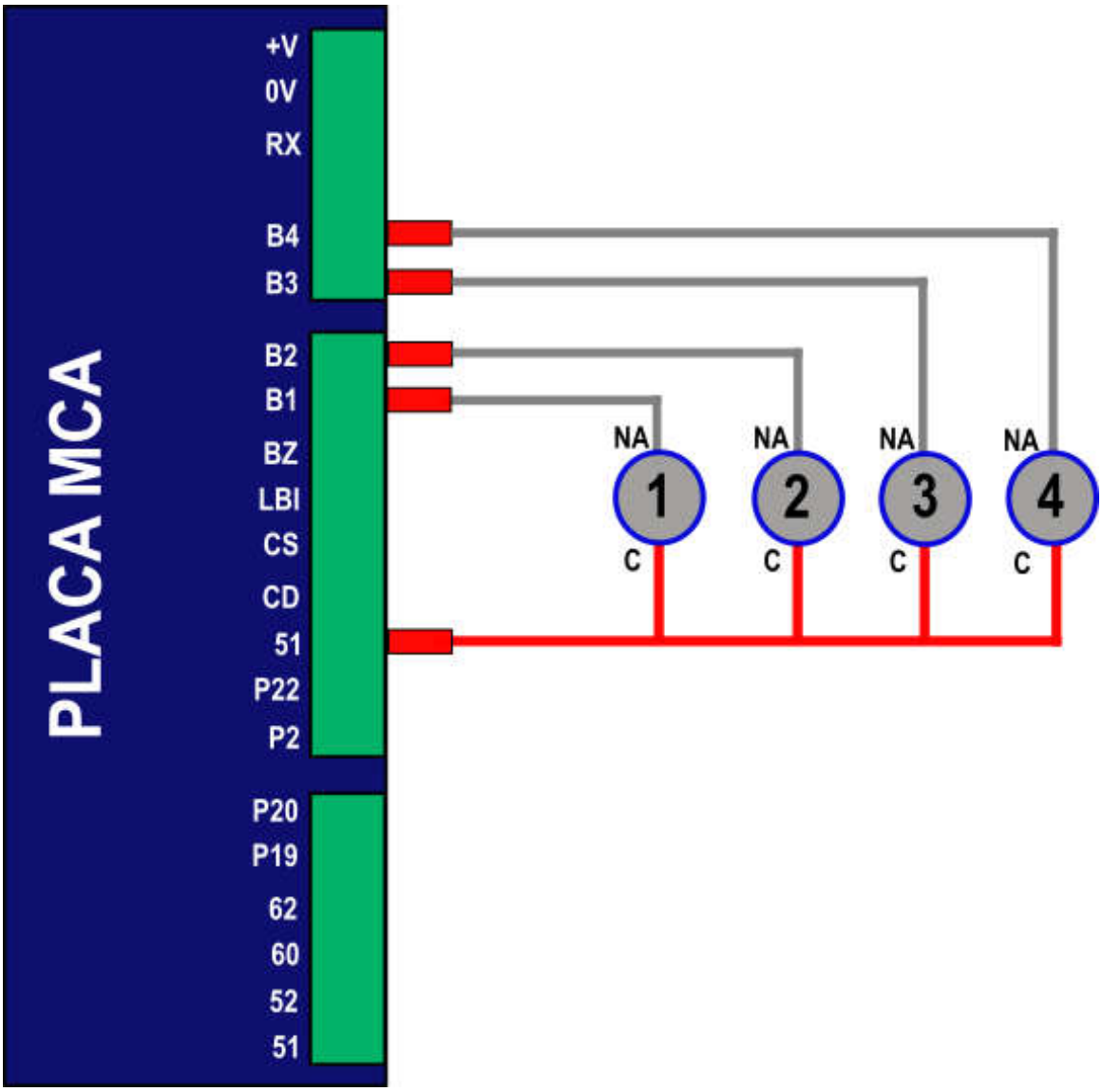
13.2.1 Ligação do Limite de bandeja inferior.



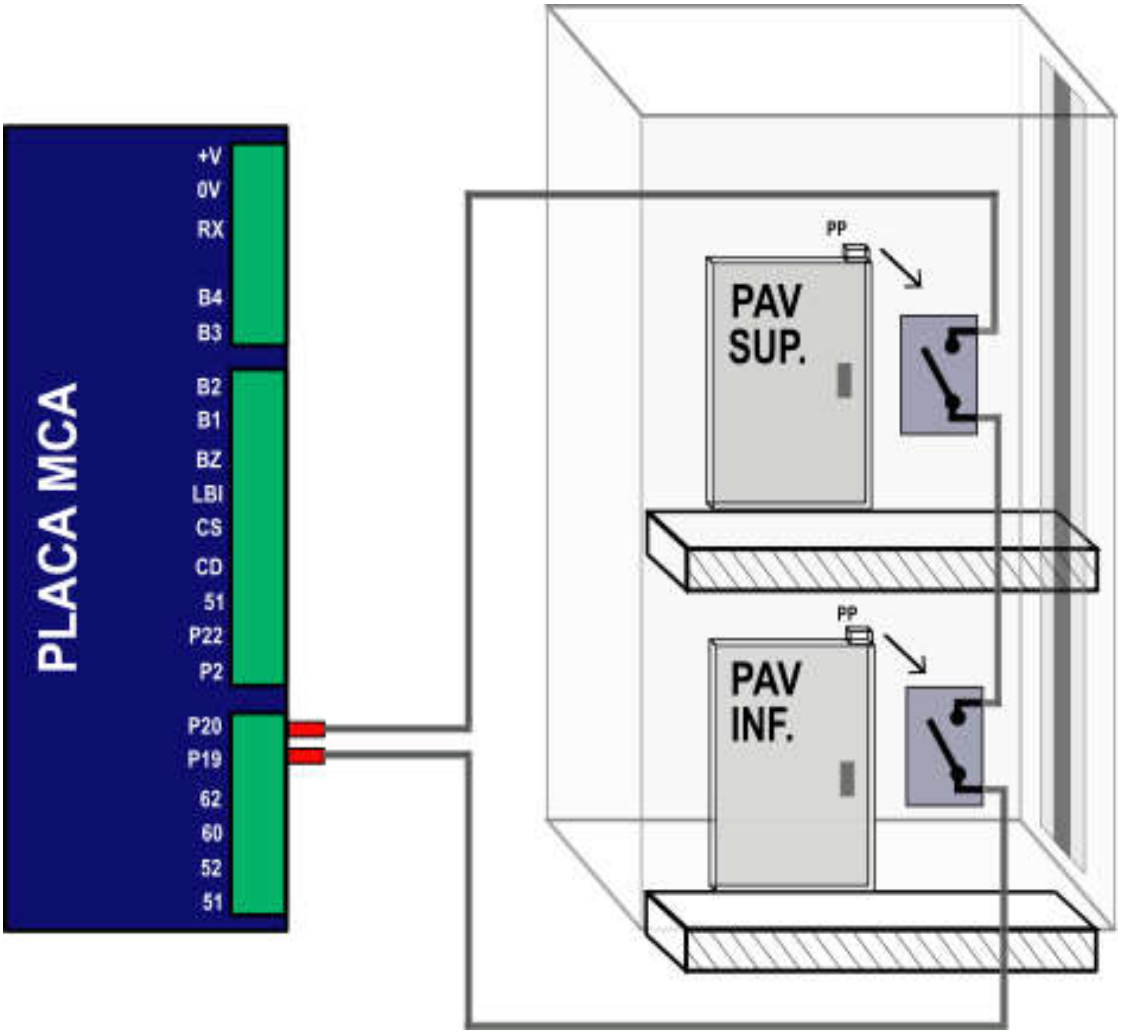
13.2.2 Buzzer para sinal sonoro de uso da plataforma (opcional)



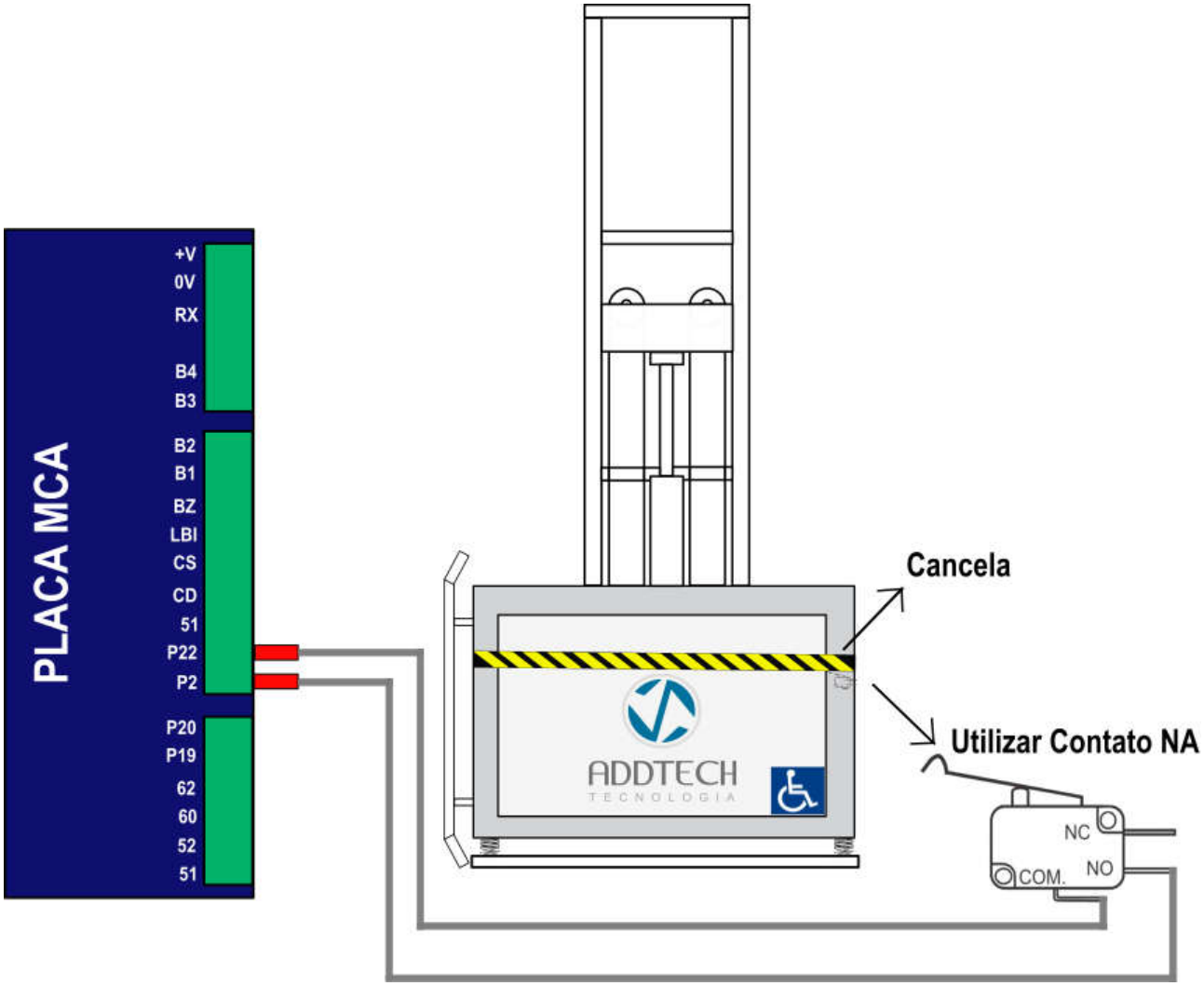
13.2.3 Ligação dos botões para chamado de pavimento e cabine.



13.2.4 Ligação dos contatos de porta de pavimento

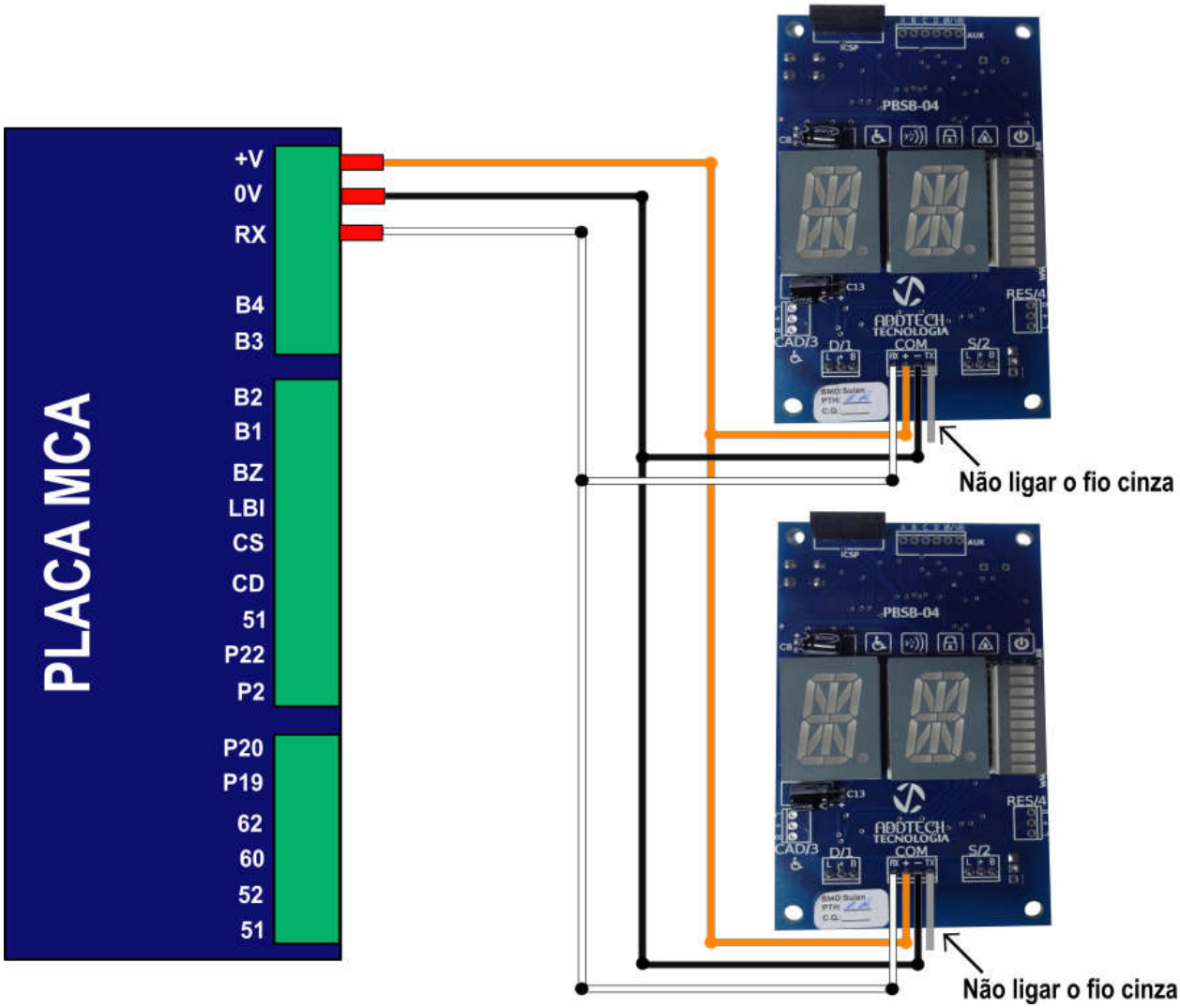


13.2.5 Ligação dos contatos de cancela (PC)



13.2.6 Ligação dos Indicadores Cabina / Pavimento

Exemplo com IPD's modelo PBS

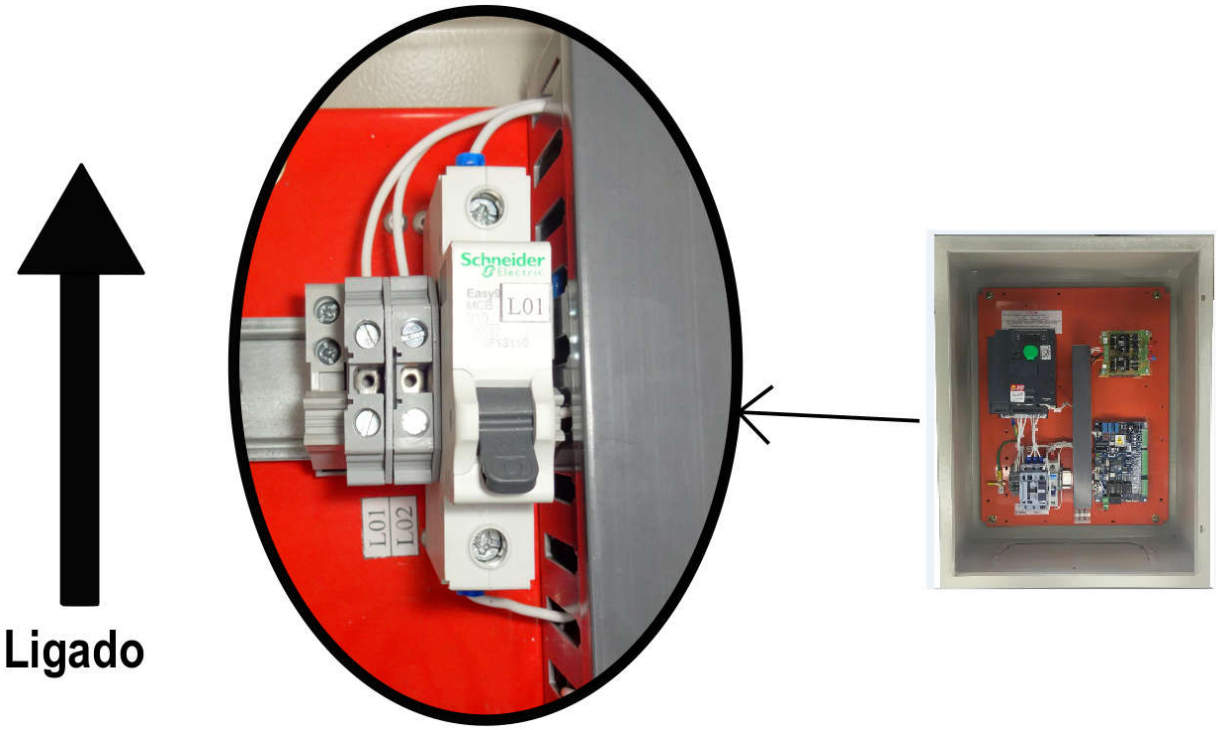


OBS: Nos casos em que o cliente escolher um modelo diferente de IPD, a forma correta de ligação será mostrada no esquema elétrico que acompanha o comando MCA.

14 OPERAÇÃO

14.1 Ligando o Comando

Para energizar o comando deve ser acionado o disjuntor L01 conforme figura abaixo



Ao ligar verifique a sequência de fase através do led de RST, o mesmo deverá estar aceso. Caso esteja apagado, deve-se inverter 2 das fases para corrigir a sequência.

OBS: Esse recurso não é usado quando o quadro de comando MCA utilizar inversores de frequência para acionamento do motor da bomba.

15 Programação

15.1 Colocando em funcionamento

ATENÇÃO! AO LIGAR O QUADRO DE COMANDO PELA PRIMEIRA VEZ CERTIFIQUE-SE QUE TODAS AS LIGAÇÕES CONTIDAS NO ESQUEMA ELÉTRICO FORAM FEITAS CORRETAMENTE, AFIM DE EVITAR DANOS MATERIAIS E RISCOS DE FERIMENTOS GRAVES DURANTE A INSTALAÇÃO.

Ao ser ligado inicialmente, o quadro de comando MCA aguardará o reconhecimento de um dos limites de curso, seja inferior ou superior para sua devida inicialização. A partir desse momento o quadro ja pode operar em seu regime de trabalho normalmente.

Para que a cabina se movimente é necessario que todos os dispositivos de segurança e emergência estejam operando corretamente e sigam suas sequências de fechamento que podem ser acompanhadas diretamente na placa MCA por meio dos leds de indicação.

15.2 Realizando um chamado

O quadro de comando MCA trabalha com chamadas de pressão constante, sendo assim é necessário que se mantenha pressionado o botão até que a cabina chegue no andar em que foi chamado no pavimento ou até o destino caso o chamado seja de cabina. Caso o botão deixe de ser pressionado durante o percurso, a plataforma irá parar imediatamente, voltando a operar quando um dos botões for acionado novamente.

15.3 Zona de destrava eletromagnetica

Através dos sensores de seletor (**CS e CD**), o comando monitora a correta posição da cabina em relação ao nível do piso do pavimento quando a plataforma estiver parada. O comando MCA ordenará a abertura da fechadura eletromagnética somente quando a cabina estiver nivelada ou dentro dos limites de desnível permitido. Em caso de operações de duas paradas, será verificado o correto funcionamento através dos limites **LI** e **LS.**

15.4 Alerta sonoro em viagem

Durante o tempo em que a cabina estiver em movimento uma saida digital **(BZ)** enviará um sinal para um dispositivo de aviso sonoro indicando que a cabina está em viagem. **Obs:** O Buzzer ou gongo eletrônico são vendidos separadamente como acessórios.

15.5 Proteções de software

15.5.1 Proteção do motor de tração e/ou carro travado

Com a plataforma em movimento, o comando monitora a todo momento os sinais do seletor **CS** e **CD.** Caso perceba que estes sinais não estão sendo enviados no intervalo de tempo de 120 segundos, o comando cancelará os chamados, abortará a manobra da plataforma e indicará a falha correspondente no indicador de pavimento/cabina. Se um novo chamado for efetuado, uma nova tentativa de viagem será executada. Caso o problema persista, o equipamento abortará a manobra do carro novamente indicando a falha, sendo necessária a análise e intervenção de um técnico. Obs.: Em caso de operações de duas paradas, será verificado o correto funcionamento através dos limites **LI** e **LS**.

15.5.2 Monitoramento de segurança

O comando **MCA** possui uma rotina de monitoramento constante dos contatos durante a abertura e fechamento da cancela de cabina e portas de pavimento ou seja, se algum dispositivo ou contato de segurança (**PP, PC**) não atuarem da forma correta, será detectado pelo software e o comando atuará interrompendo o movimento para garantir o funcionamento seguro da plataforma. Na ocorrência de qualquer falha, a plataforma poderá ficar inoperante , até que seja sanado o problema.

15.6 Nivelamento automático

Para essa função é obrigatório o uso dos sensores (**CS** e **CD**) e imãs de zona de nivelamento. Ao ser pressionado o botão (pavimento ou cabine) a plataforma se movimentará até o andar de destino, mas caso o usuário solte o botão antes da cabine estar nivelada, o comando continuará seu movimento até que a mesma esteja perfeitamente nivelada com o piso do andar. Esse percurso de movimento é limitado pelos sensores (**CS** e **CD**) atuando nos respectivos imãs de zona de nivelamento.

OBS: O usuário também poderá renivelar a cabine manualmente pressionando o botão do andar (pavimento ou cabina) enquanto a plataforma estiver dentro desse percurso limitado pelos sensores.

15.7 Mensagens de falhas

As seguintes falhas podem ser apresentadas nos indicadores de pavimento/cabina:

Falha F 1 : Falha referente ao tempo de seletor de subida. Se a plataforma partir do ponto inicial em viagem na direção de subida e não chegar ao pavimento de destino antes do tempo de 120 segundos o comando interromperá o movimento e indicará esta falha.

Falha F 2 : Falha referente ao tempo de seletor de descida. Se a plataforma partir do ponto inicial em viagem na direção de descida e não chegar ao pavimento de destino antes do tempo de 120 segundos o comando interromperá o movimento e indicará esta falha.

Falha * * : Falha referente a série de Inversor e SM (Placa salva-motor). Essa falha ocorrerá quando um dos contatos de proteção do inversor ou da placa SM se o termistor do motor ultrapassar a temperatura limite. Se essa falha estiver presente o comando só se movimentará em direção de descida.

OBS: A placa de proteção SM (SALVA MOTOR) não é fornecida com o quadro. Se o cliente desejar poderá adquiri-la separadamente no pedido.

Falha LB : Falha referente ao contato de LBI (Limite de bandeja inferior) Dispositivo esse localizado abaixo da cabine da plataforma . Se essa falha estiver presente o comando só se movimentará em direção de subida.