



Instructions de montage et d'utilisation

Mise à jour : 02.2023

Commande pour quai de chargement RS 301

Table des matières

1.	Informations relatives à la sécurité.....	3
1.1	Utilisation conforme.....	3
1.2	Groupes cibles.....	3
1.3	Consignes générales de sécurité.....	4
2.	Informations relatives au produit	4
2.1	Description.....	4
2.2	Variantes.....	4
2.3	Tableaux de fonctions	5
2.4	Vue d'ensemble du boîtier	5
2.5	Vue d'ensemble de la platine.....	6
2.6	Caractéristiques techniques RS 301	7
3.	Montage	7
3.1	Consignes de sécurité concernant le montage.....	7
3.2	Raccordement au réseau	8
3.3	24 V CC pour appareils externes	9
3.4	Branchement du dispositif d'arrêt d'urgence	9
3.5	Branchement des électrovannes.....	9
3.6	Branchement des boutons du couvercle	9
3.7	Branchement des feux de signalisation	10
3.8	Branchement des interrupteurs de fin de course du niveleur	10
3.9	Branchement du capteur présence camion	11
3.10	Branchement de la cale de roue.....	11
3.11	Branchement du moteur tubulaire / ventilateur (fonction Shelter)	12
3.12	Branchement de l'avertisseur sonore / voyant de chargement / Ventilateur (fonction Shelter)	12
3.13	Intégration à la commande de porte	13
3.14	Branchement de l'entrée libre.....	14
4.	Description des fonctions	15
4.1	Commande du quai de chargement.....	15
4.2	Retour auto (AR)	15
4.3	Verrouillage de démarrage	16
4.4	Contrôle du champ tournant / Détection de défaillance des phases.....	16
4.5	Surveillance du courant	16
4.6	Mesure du temps et du courant	17
5.	Programmation.....	19
5.1	Vue d'ensemble du moniteur LCD	19
5.2	Modes de fonctionnement du moniteur LCD	19
6.	Navigator	20
7.	Vues d'ensemble des fonctions	22
7.1	Mode de fonctionnement automatique.....	22
7.2	Mode de fonctionnement Saisie.....	23
7.3	Tableaux de fonctions pour la commande de électrovannes	33
7.4	Mode de fonctionnement Diagnostic	36
7.5	Affichage des erreurs sur l'écran LCD.....	37
7.6	Affichage des erreurs par la LED 1.....	37
8.	Entretien.....	38
9.	Entretien.....	38
9.1	Maintenance.....	38
9.2	Contrôle	38
10.	Démontage	38

11.	Mise au rebut	38
12.	Déclaration d'incorporation	39
13.	Annexe	40
13.1	Vue d'ensemble des raccordements	40

À propos de ce document

- Instructions d'origine.
- Partie intégrante du produit.
- À lire impérativement et à conserver.
- Protégé par les droits d'auteur.
- Toute reproduction, même partielle, n'est autorisée qu'avec notre accord.
- Sous réserve de modifications en faveur du progrès technique.
- Toutes les dimensions sont indiquées en millimètre.
- Les illustrations ne sont pas à l'échelle.

Consignes de sécurité

AVERTISSEMENT !

Indication de sécurité concernant un danger qui peut provoquer la mort ou des blessures graves.

PRUDENCE !

Indication de sécurité concernant un danger qui peut provoquer des blessures légères à modérées.

ATTENTION !

Indication de sécurité concernant un danger qui peut provoquer la détérioration ou la destruction du produit.

Légende des symboles

- Demande d'intervention
- ✓ Contrôle
- Liste, énumération
- ➔ Renvoi à d'autres sections de ce document
- 📄 Renvoi aux documents séparés à observer
- 🏭 Réglage en usine

1. Informations relatives à la sécurité

AVERTISSEMENT !

Danger de mort en cas de non-respect du mode d'emploi !

Cette notice contient des informations importantes concernant l'utilisation sûre du produit. Les éventuels dangers sont signalés.

- Lisez attentivement cette notice.
- Respectez les consignes de sécurité de la notice.
- Conservez la notice dans un endroit accessible.

1.1 Utilisation conforme

La commande RS 301 est exclusivement destinée à la commande de ponts de chargement à lèvre basculante ou à lèvre télescopique. Il est possible de commander des ponts de chargement avec 1, 2 ou 3 électrovannes.

L'utilisation est autorisée uniquement :

- Dans un parfait état technique.
- Après un montage correct.
- Sous réserve des indications dans les caractéristiques techniques.

➔ « 2.6 Caractéristiques techniques RS 301 »

Toute autre utilisation est considérée comme non conforme.

1.2 Groupes cibles

1.2.1 Exploitant

L'exploitant est responsable du bâtiment dans lequel le produit est utilisé. L'exploitant a les tâches suivantes :

- Connaître et conserver le mode d'emploi.
- Formation de toutes les personnes qui utilisent l'installation.
- S'assurer que l'installation fait l'objet de contrôle et de maintenance réguliers par un personnel technique qualifié selon les indications du fabricant.
- S'assurer que le contrôle et la maintenance sont documentés dans un carnet de contrôle.
- Conserver le carnet de contrôle.

1.2.2 Personnel technique

Le personnel technique qualifié est chargé du montage, de la mise en service, de l'entretien, des réparations, du démontage et de l'élimination.

Exigences relatives au personnel technique qualifié :

- Connaissance des dispositions générales et spéciales de sécurité et relatives aux accidents.
- Connaissance des dispositions électrotechniques en vigueur.
- Formation pour l'utilisation et l'entretien de l'équipement de protection approprié.
- Connaissance des normes en vigueur.

Travaux électrotechniques uniquement par des électriciens qualifiés, selon DIN VDE 0100.

Exigences relatives aux électriciens qualifiés :

- Connaissance des bases de l'électrotechnique.
- Connaissance des dispositions et des normes spécifiques au pays.
- Connaissance des dispositions en matière de sécurité en vigueur.
- Connaissance de ce mode d'emploi.

1.2.3 Utilisateurs

Les utilisateurs formés commandent et entretiennent le produit.

Exigences relatives aux utilisateurs formés :

- Les utilisateurs ont été formés à leur travail par l'exploitant.
- Les utilisateurs ont été formés à l'utilisation sûre du produit.
- Connaissance de ce mode d'emploi.

Les exigences suivantes s'appliquent en particulier aux utilisateurs suivants :

- enfants à partir de 8 ans et plus.
- Personnes avec des capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites.
- Personnes manquant d'expérience et de connaissances.

Ces utilisateurs ne peuvent agir que lors de la commande du produit.

Exigences spécifiques :

- les utilisateurs sont surveillés.
- Les utilisateurs ont été formés à l'utilisation sûre du produit.
- Les utilisateurs comprennent les dangers liés au produit.
- Les enfants ne doivent pas jouer avec le produit.

1.3 Consignes générales de sécurité

L'installation ne doit jamais servir à déplacer des personnes ou des objets.

Dans les cas suivants, le fabricant n'est pas responsable des dommages. La garantie pour le produit et les accessoires est annulée en cas de :

- Inobservation de ce mode d'emploi.
- Utilisation non conforme à sa destination et manipulation incorrecte.
- Utilisation de personnel non qualifié.
- Transformations ou modifications du produit.
- Utilisation de pièces détachées non fabriquées ou non agréées par le fabricant.

Le produit est fabriqué selon les directives énumérées dans la déclaration d'incorporation. Le produit a quitté l'usine dans un état de sécurité technique impeccable.

Les piles, batteries, fusibles et ampoules sont exclus de la garantie.

D'autres consignes de sécurité se trouvent dans les sections respectives du document.

→ « 3.1 Consignes de sécurité concernant le montage »

2. Informations relatives au produit

2.1 Description

La commande RS 301 peut être utilisée sur un quai de chargement avec une lèvre basculante ou une lèvre télescopique, un groupe hydraulique et jusqu'à 3 électrovannes. La commande est montée dans un boîtier standard Marantec et dispose généralement d'un sectionneur principal intégré.

Les fonctions AVANCE ou LÈVRE BASCULANTE peuvent être sélectionnées via le paramètre MODE DE FONCTIONNEMENT.

2.2 Variantes

Variante de la platine et du boîtier

Variante avec contacteur de charge pour la commande d'une étanchéification de porte 400V/3~. Montage dans le boîtier combiné Marantec.

Variantes des dispositifs de commande

Version lèvre télescopique (MODE DE FONCTIONNEMENT 1)

Commande RS 301 avec 3 touches de direction (standard)

- Touche LEVAGE
- Touche RENTRÉE LÈVRE
- Touche SORTIE LÈVRE
- Touche RETOUR AUTO

Commande RS 301 avec 2 touches de direction

- Touche LEVAGE / RENTRÉE LÈVRE.
- Touche SORTIE LÈVRE
- Touche RETOUR AUTO

Commande RS 301 avec 4 touches de direction

- Touche LEVAGE
- Touche RENTRÉE LÈVRE
- Touche SORTIE LÈVRE
- Touche ABAISSEMENT
- Touche RETOUR AUTO

Version lèvre basculante (MODE DE FONCTIONNEMENT 2)

Commande RS 301 avec 1 touche de direction

- Touche LEVAGE
- Touche AUTORETURN

Options

- Moniteur LCD avec affichage de texte clair
- Boîtier avec voyants lumineux vert/rouge
- Boîtier avec arrêt d'urgence
- Boîtier avec sélecteur pour étanchéification de porte

Le mode d'emploi décrit les possibilités de raccordement et les variantes de la commande RS 301 avec le logiciel standard à partir de la version logicielle 1.03.

2.3 Tableaux de fonctions

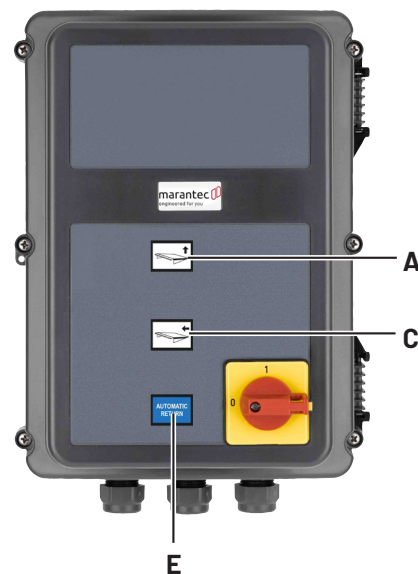
Un tableau de fonctions est affecté à chaque niveleur. Cette vue d'ensemble de la commande des électrovannes distingue, pour la RS 301, 1, 2 ou 3 électrovannes, selon le mode de vanne et/ou le mode de fonctionnement. L'aperçu montre en détail quelles électrovannes sont activées, quand et comment. Ceci permet de distinguer si la RS 301 peut être utilisée directement ou si une solution spéciale est nécessaire. Les solutions spécifiques au client peuvent aussi être ajoutées ultérieurement au besoin. Vue d'ensemble des tableaux de fonctions déjà existants et préprogrammés :

→ « 7.3 Tableaux de fonctions pour la commande de électrovannes »

2.4 Vue d'ensemble du boîtier

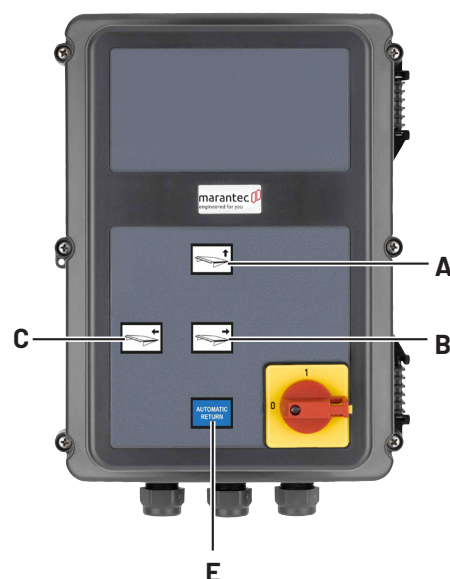
Version avec 2 touches de direction

2.4 / 1



Version avec 3 touches de direction (Standard)

2.4 / 2

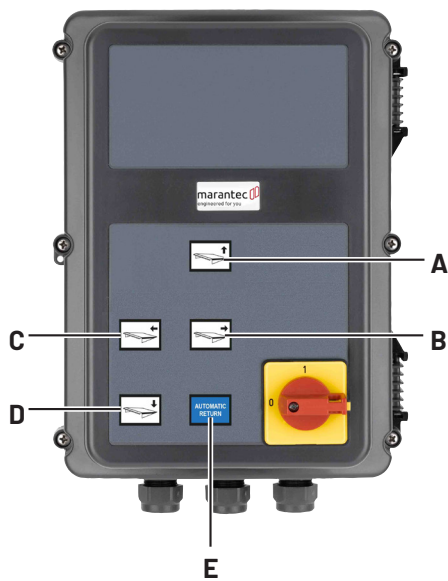


Légende :

- A Touche LEVAGE / SORTIE LÈVRE
- B Touche RENTRÉE LÈVRE
- C Touche SORTIE LÈVRE
- E Touche RETOUR AUTO

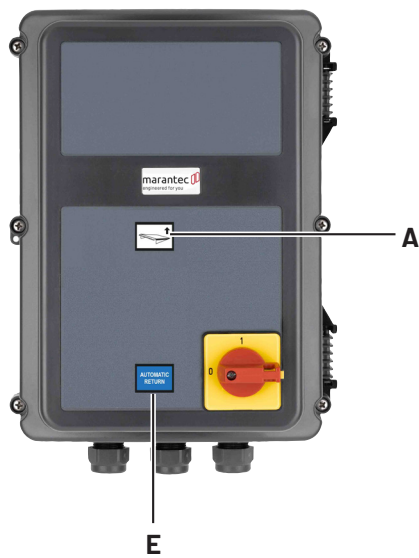
Version avec 4 touches de direction

2.4 / 3



Version avec 1 touche de direction

2.4 / 4

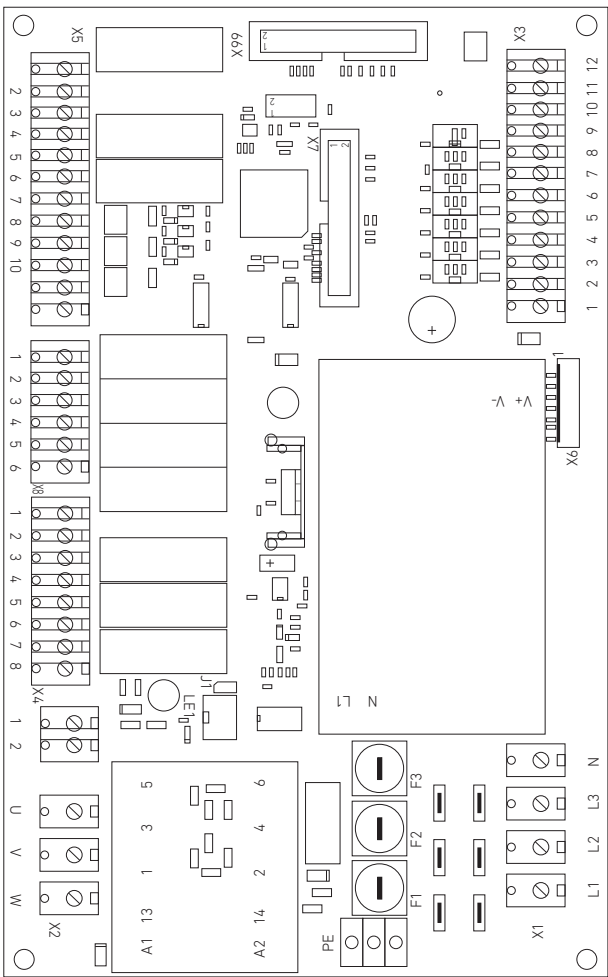


Légende :

- A Touche LEVAGE
- B Touche RENTRÉE LÈVRE
- C Touche SORTIE LÈVRE
- D Touche ABAISSEMENT
- E Touche RETOUR AUTO

2.5 Vue d'ensemble de la platine

2.5 / 1



Légende :

- X1 : Raccordement au réseau
- PE : Branchement PE
- HS1...HS6 : Sectionneur principal
- X2 : Branchement du module hydraulique / arrêt d'urgence
- X3 : Branchement des dispositifs de commande / capteurs
- X4 : Branchement du moteur tubulaire / dispositifs de signalisation externes
- X5 : Branchement des électrovannes et de la porte
- X6 : Branchement des boutons du couvercle
- X7 : Branchement du moniteur LCD
- X8 : Branchement des feux
- X99 : n'est pas utilisé
- F1...F3 : Fusible du module hydraulique
- J1 : Jumper de contrôle de champ tournant / de défaillance de phases

2.6 Caractéristiques techniques RS 301

Données mécaniques et électriques	
Dimensions du boîtier	215 x 275 x 190 mm
Montage	Verticalement au mur ; Hauteur minimale de 1100 mm
Alimentation via L1, L2, L3, N, PE	400V/3~, 50/60 Hz 230V/3~, 50/60 Hz 90 – 250 V/1~, 50/60 Hz
Fusible côté construction	max. 10 A caractéristique K
Puissance de raccordement du module hydraulique	max. 2,2 kW / 8 A Fusible côté usine 6,3 A T doit être ajusté au module hydraulique correspondant.
Propre consommation de la commande	max. 300 mA
Tension de commande	24 V CC, max. 2,5 A ; Protection par fusibles à auto- réinitialisation pour capteurs externes
Entrées de commande	24 V CC ; Toutes les entrées doivent être raccordées sans potentiel. Durée de signal minimale pour un ordre de commande d'entrée > 100 ms
Sorties de commande	24 V CC, max. 2,2 A incl. électrovannes
Électrovannes	24 V CC, max. 0,8 A / 100 % ED
Moniteur LCD	Seul un moniteur LCD d'origine de la société Marantec doit être utilisé N° d'article 91447
Sorties de relais	Si des charges inductives sont commutées (par ex. autres relais ou freins), elles doivent être équipées avec des mesures antiparasites correspondantes (par ex. diode roue libre, varistors, membres RC). Contact de travail sans potentiel ; min. 10 mA ; max. 230 V AC / 4A. <i>Les contacts utilisés une fois pour la commutation de puissance ne peuvent plus commuter de courants bas.</i>
Plage de température	Fonctionnement : -10 °C ... +55 °C Stockage : -25 °C ... +80 °C
Humidité de l'air	jusqu'à 80 % sans condensation
Vibrations	peu de vibrations lors du montage, par ex. sur un mur maçonné
Type de protection	IP 44
Poids	env. 5,5 kg

3. Montage

3.1 Consignes de sécurité concernant le montage



AVERTISSEMENT !

Danger en cas de non-respect des instructions de montage !

Ce chapitre contient les informations importantes pour le montage sûr du produit.

- Lisez attentivement ce chapitre avant le montage.
- Respectez les consignes de sécurité.
- Effectuez le montage selon la description.

Montage réservé au personnel technique qualifié.

→ « 1.2.2 Personnel technique »

- Avant les travaux de câblage, débranchez impérativement l'installation de l'alimentation électrique.
- Assurez-vous que l'alimentation électrique reste bien coupée pendant les travaux de câblage.

L'exploitant de l'installation ou son représentant doivent être formés à la commande après le montage de l'installation.

- Les enfants ne doivent pas jouer avec la commande ou les organes de commande.
- Aucune personne ou aucun objet ne doit pas se trouver dans la zone dangereuse du quai de chargement.
- Tous les dispositifs de commande d'urgence disponibles doivent être contrôlés.
- Les éventuelles zones d'écrasement et de cisaillement sur l'installation doivent être observées.
- Ne jamais intervenir dans le quai de chargement en marche ou les pièces mobiles.
- Les types de câbles et les sections doivent être choisis conformément aux prescriptions en vigueur.
- En cas de raccordement fixe, il faut utiliser un sectionneur principal sur tous les pôles.

Pour garantir un fonctionnement impeccable, observer les points suivants :

- Le niveleur est monté et fonctionnel.
- Les appareils de commande et de sécurité sont montés et fonctionnels.
- Le boîtier de commande avec la commande RS 301 est monté.

 Pour le montage du niveleur, du groupe hydraulique et des appareils de commande et de sécurité, tenir compte des instructions des fabricants respectifs.

3.2 Raccordement au réseau

Conditions préalables

- Pour garantir le fonctionnement de la commande, observer les points suivants :
- La tension d'alimentation doit correspondre aux indications sur la plaque signalétique.
 - La tension d'alimentation doit correspondre à la tension du module hydraulique.
 - Un champ tournant à droite doit être présent en cas de courant triphasé.
 - En cas de raccordement de courant triphasé, seuls des disjoncteurs de blocs triples (10 A) doivent être utilisés.
 - Le conducteur neutre doit impérativement être raccordé.

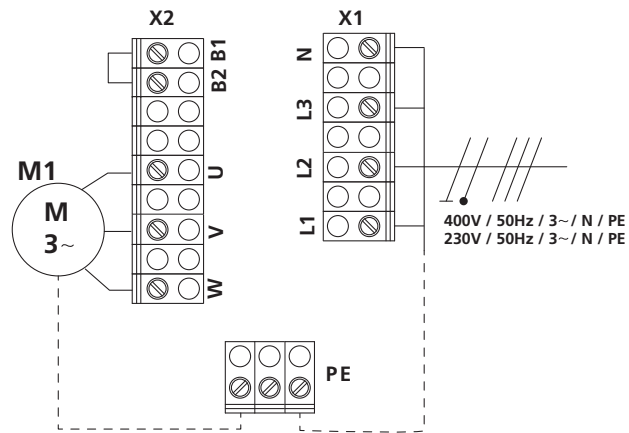
⚠ ATTENTION !

Dysfonctionnements dus au montage incorrect de la commande !

- Un mauvais montage ou un mauvais câblage peut entraîner des dysfonctionnements de la commande.
- Avant la mise en marche initiale de la commande, vérifier une fois le câblage terminé si tous les raccordements du moteur sont serrés côté commande et côté moteur.
 - Toutes les entrées de tension de commande sont séparées galvaniquement de l'alimentation.
 - Les lignes de commande et de charge du groupe hydraulique raccordé doivent être conçues avec une isolation double sur tout le parcours.

Raccordement au réseau et module hydraulique

3.2 / 1



Légende :

- M1 : Moteur (module hydraulique)
X1 : Bornier du raccord réseau
X2 : Bornier du module hydraulique
F1-3 : Fusible du module hydraulique (max. 8 A)

⚠ ATTENTION !

Dysfonctionnements dus à une protection incorrecte du groupe hydraulique !

En usine, des fusibles avec une capacité de charge maximale de 6,3 A sont utilisés pour la sécurité interne du module hydraulique. Au besoin, ils doivent être adaptés sur place au module. La limite supérieure se situe ici à 8 A et ne doit pas être dépassée.

REMARQUE:

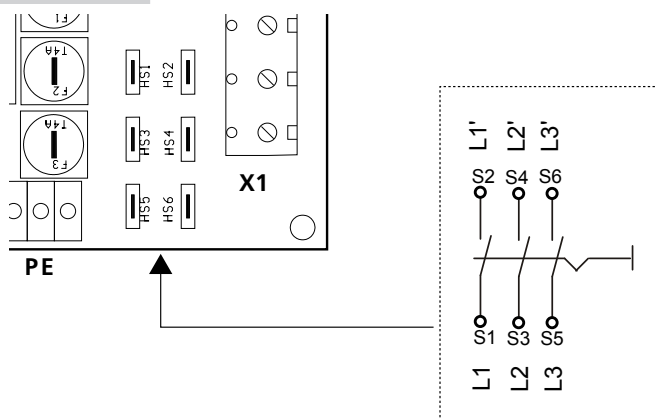
Le RS 301 dispose d'un contrôle de champ tournant intégré et d'une détection de défaillance des phases. Ces fonctions de contrôle peuvent être activées ou désactivées au moyen du jumper J1. Lors de l'activation (uniquement avec une alimentation de 400V/3~ et un jumper J1 connecté), un champ tournant droit doit être présent. Sinon, la LED 1 est éteinte et l'installation ne peut pas être mise en service.

Avec une alimentation de 230V/3~, le contrôle du champ tournant et la détection de défaillance des phases ne peuvent pas être utilisés et le jumper J1 doit être retiré. Si le jumper J1 reste connecté, l'installation ne peut pas être mise en service.

→ « 4.4 Contrôle du champ tournant / Détection de défaillance des phases »

Branchement de le sectionneur principal

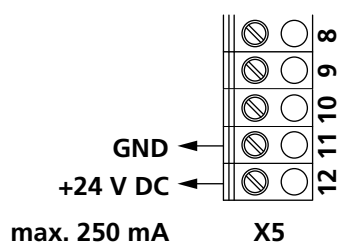
3.2 / 2



3.3 24 V CC pour appareils externes

Bornier X5

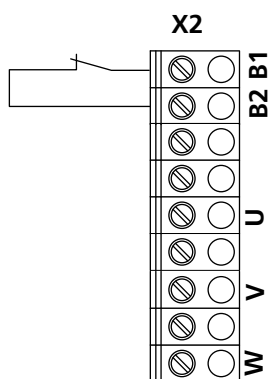
3.3 / 1



3.4 Branchement du dispositif d'arrêt d'urgence

Bornier X2

3.4 / 1

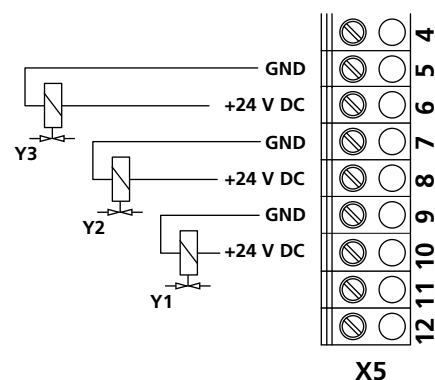


3.5 Branchement des électrovannes

Il est possible de raccorder max. 3 électrovannes (24 V CC) et de les commander directement (max. 800 mA par vanne). L'alimentation se fait par les bornes de raccordement. La fonction est définie par le paramètre VERSION VALVE. La fonction de lèvre télescopique ou de lèvre basculante est sélectionnée via MODE DE FONCTIONNEMENT 1 ou MODE DE FONCTIONNEMENT 2.

Bornier X5

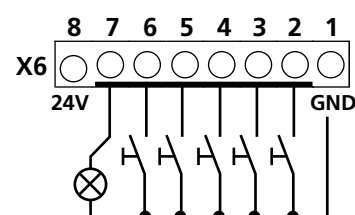
3.5 / 1



3.6 Branchement des boutons du couvercle

Bornier X6

3.6 / 1



Légende :

- 2 : Touche SORTIE LÈVRE
- 3 : Touche RENTRÉE LÈVRE
- 4 : Touche LEVAGE
- 5 : Touche RETOUR AUTO (AR)
- 6 : Touche ABAISSEMENT
- 7 : LED

REMARQUE :

La LED est une option. C'est un indicateur pour la tension d'alimentation de la commande dans la variante standard. La LED peut toutefois générer d'autres états fonctionnels avec un logiciel spécial spécifique au client.

3.7 Branchement des feux de signalisation

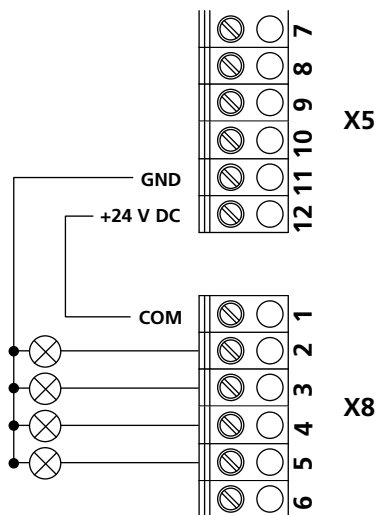
Il est possible de raccorder max. 4 feux de signalisation.
L'alimentation se fait par les bornes de raccordement et peut être sélectionnée entre 24 V CC et 230 V CA. Les fonctions résultent de la configuration des paramètres :

- MODE FEU
- CALE DE ROUE
- CAPTEUR CAMION
- SHELTER
- DURÉE SHELTER
- PONT LIBRE
- LIBRE MARCHE

Version 24 V CC

Bornier X5 et X8

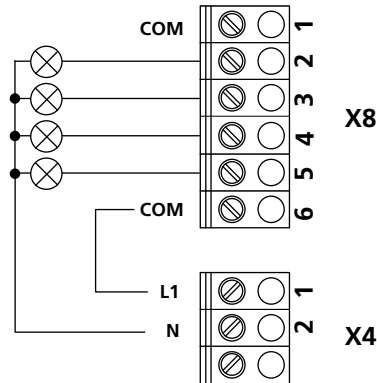
3.7 / 1



Version 230 V CA

Bornier X4 et X8

3.7 / 2



Légende :

- | | |
|---------------------|---------|
| Feu interne VERT : | Borne 2 |
| Feu interne ROUGE : | Borne 3 |
| Feu externe VERT : | Borne 4 |
| Feu externe ROUGE : | Borne 5 |

3.8 Branchement des interrupteurs de fin de course du niveleur

Le raccordement peut être utilisé en option.

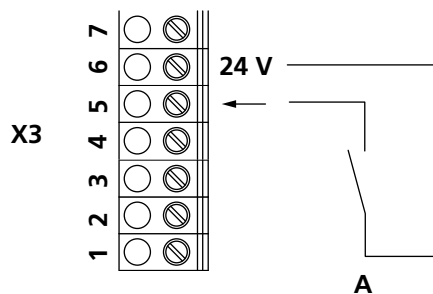
- Exécution comme contact NO.
- Actif si la bavette est entièrement retirée.
- Autorisation de l'abaissement en position de repos (Home).
- Le module est désactivé.
- Le feu externe vert (si disponible) s'active.
- Le camion peut partir.

Standard :

Fonctionnement sans capteur base de temps.

Bornier X3

3.8 / 1



A: Contact NO

3.9 Branchement du capteur présence camion

Protection du démarrage visuelle et sonore par un capteur présence camion.

- Un véhicule passe devant la porte.
- Le capteur présence camion est activé.
- Un signal d'avertissement retentit.
- Le feu externe rouge s'active.
- Le feu interne rouge clignote.
- La commande du niveleur est activée.
- Un verrouillage de porte peut être activé en option.

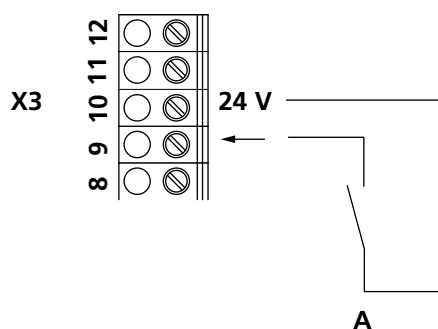
La fonction doit être activée par la saisie des paramètres CAPTEUR CAMION.

Le capteur peut être sous forme de contact NO ou de collecteur ouvert PNP.

Contact NO

Bornier X3

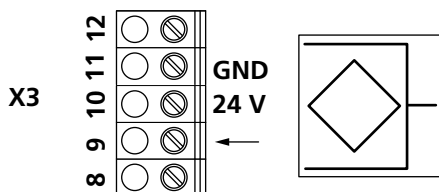
3.9 / 1



Collecteur ouvert PNP

Bornier X3

3.9 / 2



3.10 Branchement de la cale de roue

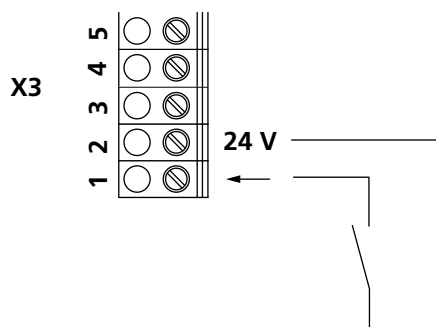
La cale de roue sert à protéger le véhicule pendant le chargement. La fonction doit être activée par la saisie des paramètres CALE DE ROUE.

La cale de roue peut être sous forme de contact NO ou de collecteur ouvert PNP.

Contact NO

Bornier X3

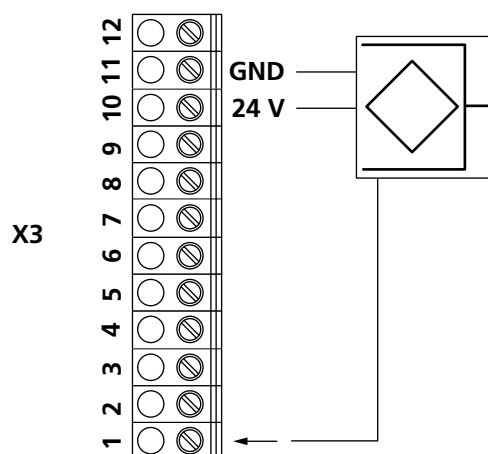
3.10 / 1



Collecteur ouvert PNP

Bornier X3

3.10 / 2



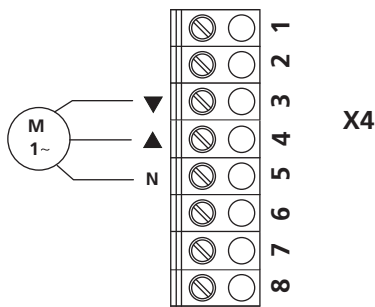
3.11 Branchement du moteur tubulaire / ventilateur (fonction Shelter)

La zone entre l'espace de chargement du camion et l'intérieur du bâtiment peut être étanchéifiée. Dans ce cas, il peut s'agir d'une étanchéification gonflable (ventilateur) ou d'une étanchéification déroulable (moteur tubulaire). La sortie pour le moteur tubulaire est généralement fonctionnelle, si la fonction Shelter a été activée (paramètres SHELTER)

Moteur tubulaire

Bornier X4

3.11 / 1



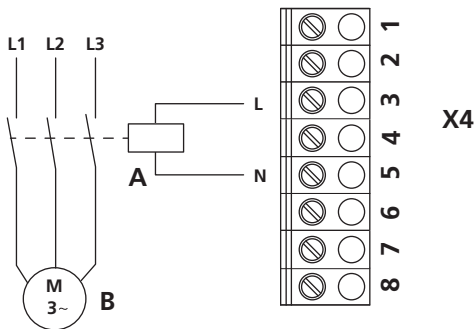
Ventilateur (fonction Shelter) avec contacteur supplémentaire (facultatif)

N'est utilisée que lorsque la sortie sur X4 /6-7 est utilisée pour un avertisseur sonore ou un voyant de chargement et qu'une étanchéification de porte doit en outre être réalisée via une ventilateur (fonction Shelter). Sinon, la ventilateur (fonction Shelter) est raccordée à X4/6-7.

→ « 3.12 Branchement de l'avertisseur sonore / voyant de chargement / Ventilateur (fonction Shelter) »

Bornier X4

3.11 / 2



A : Protection supplémentaire pour la commande du ventilateur. Non comprise dans la livraison standard.
B : Le moteur ventilateur (fonction Shelter) peut être monophasé ou triphasé.

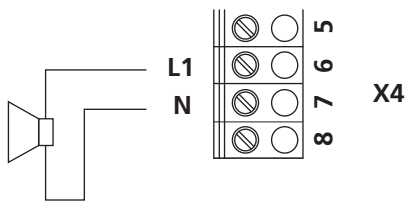
3.12 Branchement de l'avertisseur sonore / voyant de chargement / Ventilateur (fonction Shelter)

Pour protéger le chargement, un avertisseur sonore ou un voyant de chargement peut être raccordé. Pour étancher la zone entre l'espace de chargement du poids lourd et l'intérieur du bâtiment, un dispositif d'étanchéité à joint gonflable (ventilateur (fonction Shelter)) peut être raccordé. La fonction doit être activée par la saisie des paramètres HU/LI/SH.

Avertisseur sonore

Bornier X4

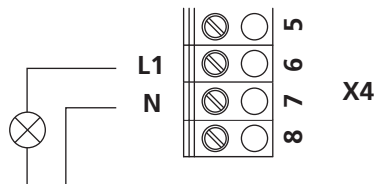
3.12 / 1



Voyant de chargement

Bornier X4

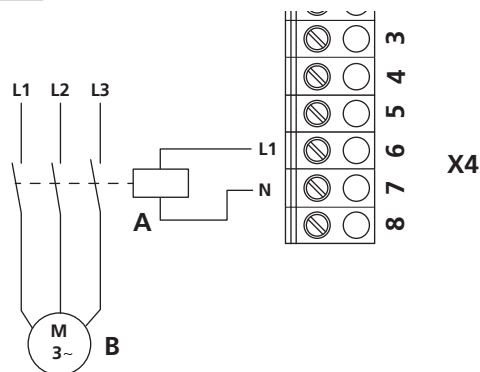
3.12 / 2



Ventilateur (fonction Shelter)

Bornier X4

3.12 / 3



Si cette sortie est utilisée pour un avertisseur sonore ou un voyant de chargement, la connexion de la ventilateur (fonction Shelter) est effectuée via X4/3+5.

→ « 3.11 Branchement du moteur tubulaire / ventilateur (fonction Shelter) »

A : Protection supplémentaire pour la commande du ventilateur.
Non comprise dans la livraison standard.

B : Le moteur (ventilateur (fonction Shelter)) peut être monophasé ou triphasé.

3.13 Intégration à la commande de porte

La RS 301 peut être associée à la commande de porte afin de verrouiller ou de commander le niveleur et la commande de porte l'un contre l'autre.

Autorisation de pont

La commande du quai de chargement peut être verrouillée par un contact exempt de potentiel sur l'installation de porte ou par un capteur.

La connexion peut être effectuée par un contact NO ou CN et réglé au moyen des paramètres VALIDATION +/-.

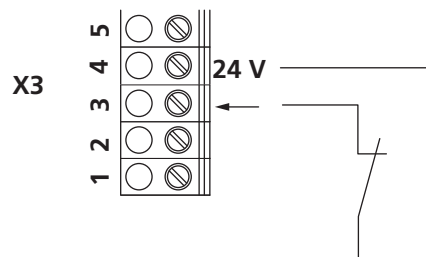
Il est possible de régler la polarité du signal.

Le quai de chargement peut être commandé uniquement lorsque l'autorisation de l'installation de porte est présente. Si l'autorisation est retirée pendant la commande du niveleur, les deux feux passent en rouge et un signal d'avertissement sonore retentit (uniquement lorsque l'avertisseur sonore est raccordé)

Contact NC

Bornier X3

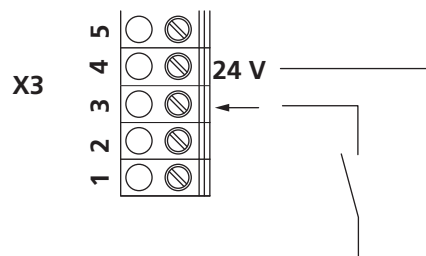
3.13 / 1



Contact NO

Bornier X4

3.13 / 2



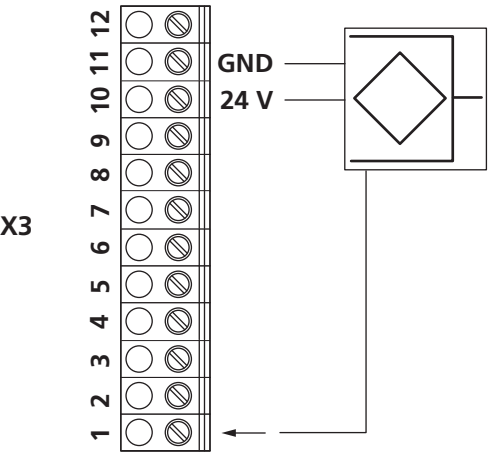
REMARQUE :

Si aucune connexion n'est effectuée à une commande de porte, soit les bornes 3+4 doivent être pontées, soit le paramètre VALIDATION +/- doit être réglé sur MOD2.

Collecteur ouvert PNP

Bornier X3

3.13 / 3

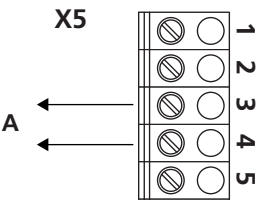


Autorisation de porte

Contact exempt de potentiel pour le verrouillage de l'installation de porte. Le contact est ouvert dès que le quai de chargement n'est plus en position de repos. L'installation de porte est alors bloquée.

Bornier X5

3.13 / 4



A Circuit de sécurité de l'installation de porte

Commande Fermeture de la porte

Le contact exempt de potentiel (NO) de la commande de niveleur permet de fermer automatiquement l'installation de porte après le chargement.
La fonction dépend du réglage du paramètre SHELTER.

Paramètre SHELTER = MOD 4

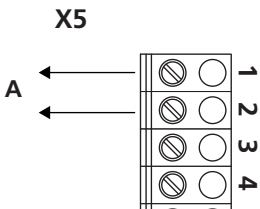
Le contact est uniquement fermé en position de repos (HOME) du niveleur et transmis en tant qu'impulsion (1 sec.) sur la commande de la porte (X3/9-10), afin de déclencher une fermeture directe.

Paramètre SHELTER = MOD 5

Le contact est fermé une fois le temps de Shelter durablement fermé et garantit que la porte reste ouverte via l'entrée 1 de la commande de la porte (X4/9-10 - MOD4). Après le chargement, le contact est ouvert à nouveau et la porte se ferme une fois le temps d'ouverture réglé écoulé.

Bornier X5

3.13 / 5



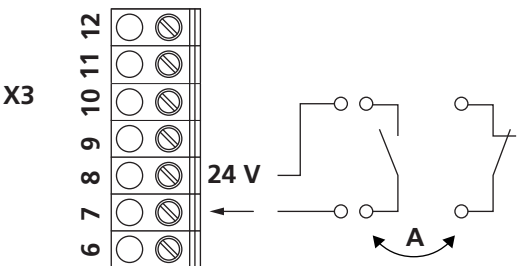
A Ordre FERMÉ de l'installation de porte
→ « 7.2 Mode de fonctionnement Saisie »

3.14 Branchement de l'entrée libre

L'entrée libre peut être configurée individuellement. La fonction et le type de commutation doivent être sélectionnés par la saisie du paramètre LIBRE 1.

Bornier X3

3.14 / 1



A: au choix

4. Description des fonctions

4.1 Commande du quai de chargement

4.1.1 Version avec lèvre télescopique (MODE DE FONCTIONNEMENT 1)

Le bouton Levage du couvercle permet de lever le quai de chargement en mode homme mort. Le quai de chargement doit être levé pendant au moins la durée du **1er levage**.

Une fois la position optimale atteinte, le bouton peut être relâché et le quai de chargement reste en position **Ajustement** pendant 5 secondes. La bavette doit être positionnée pendant cette durée. Si aucun bouton n'est actionné, le quai de chargement est abaissé en position de repos.

La bavette peut être positionnée via les touches Bavettes MARCHE / ARRÊT en mode Homme mort. Dans ce cas, la bavette doit être sortie pendant au moins la durée **BAV MIN ARRÊT**. Si la durée **BAV MAX ARRÊT** est atteinte, la bavette s'arrête automatiquement. Une fois le bouton relâché, le quai de chargement s'abaisse en position de chargement (position flottante).

Si la position de la bavette doit être corrigée pendant le processus de chargement, cela peut être effectué via les touches **Bavette RENTRÉE / SORTIE**. Le niveleur se lève automatiquement pendant 1 seconde, avant que la bavette ne rentre ou ne sorte. En fonction de la configuration du paramètre **ABAISEMENT**, le pont s'abaisse automatiquement ou après l'actionnement du bouton **ABAISEMENT**, il retourne en position flottante.

4.1.2 Version avec lèvre basculante (MODE DE FONCTIONNEMENT 2)

Le bouton LEVAGE DU COUVERCLE permet de soulever le quai de chargement en mode « homme mort ». En position finale supérieure, la lèvre se déploie automatiquement. Dès que la lèvre est complètement dépliée, le bouton peut être relâché. Le quai de chargement s'abaisse ensuite automatiquement en position de chargement (position flottante).

Lorsque la détection de courant est activée, la position supérieure du quai de chargement (déploiement de la lèvre) est détectée lors du levage depuis la position de repos. Si la position finale supérieure n'est pas atteinte pendant au moins 2 secondes, la commande suppose que la lèvre n'est pas complètement dépliée et abaisse à nouveau le niveleur en position de repos. Si cette position est atteinte pendant plus de 2 secondes, le pont s'abaisse en position flottante.

4.2 Retour auto (AR)

4.2.1 Version avec lèvre télescopique

À la fin du chargement, le quai de chargement est ramené en position de repos à l'aide du bouton AR. La procédure se fait automatiquement.

AR – Version 1 : (Paramètre RETOUR AUTO MODE 2)

- Le quai de chargement est levé pour la durée **AR-LEVAGE 1**.
- La bavette est retirée jusqu'à la valeur **BAV MIN ARRÊT**.
- Le quai de chargement continue son levage pour la durée **AR-LEVAGE 2**.
- La bavette est complètement rentrée.
- Le quai de chargement est abaissé en position de repos.

AR – Version 2 : (Paramètre RETOUR AUTO MODE 4)

- Le niveleur est levé pour le temps **LEVAGE AR 1** ou **LEVAGE AR 2** (la valeur temporelle la plus élevée est ici privilégiée).
- La bavette est complètement rentrée.
- Le quai de chargement est abaissé en position de repos.

4.2.2 Version avec lèvre basculante

Une fois le chargement terminé, le quai de chargement est remis en position de repos en appuyant sur le bouton AR.

La fonction AR s'exécute automatiquement après avoir appuyé sur le bouton.

Fonction AR commandée par courant (standard)

- Le quai de chargement est soulevé jusqu'à la position de fin de course supérieure (cette position est détectée par la détection de courant) OU pendant le temps **AR levage AR 1**.
- Si la détection de courant est utilisée, le temps **AR levage 1** doit être choisi suffisamment grand.
- Le quai de chargement s'abaisse pour le temps **AR abaissement 1**.
- Le quai de chargement est à nouveau soulevé pendant le temps **AR levage 2**.
- Le quai de chargement s'abaisse en position de repos.
- Une fois le temps **AR abaissement 2** écoulé, le déroulement du programme se poursuit.

Fonction AR programmée :

- Le quai de chargement est soulevé pendant le temps **AR levage 1**.
- Le quai de chargement s'abaisse pour le temps **AR abaissement 1**.
- Le quai de chargement est à nouveau soulevé pendant le temps **AR levage 2**.
- Le quai de chargement s'abaisse en position de repos.
- Une fois le temps **AR abaissement 2** écoulé, le déroulement du programme se poursuit.

4.3 Verrouillage de démarrage

La commande RS 301 dispose d'un verrouillage de démarrage intégré.

Cette fonction de sécurité garantit une désactivation de la vanne d'arrêt et ainsi, le verrouillage du niveleur.

Si, pendant l'actionnement du niveleur,

- un signal d'arrêt d'urgence est émis, le message **ARRÊT D'URGENCE** apparaît à l'écran. Le message d'erreur peut être acquitté avec la touche **LEVAGE** ou la touche **AR. AJUSTEMENT** apparaît ensuite à l'écran.
- une fois la tension d'alimentation coupée, **AJUSTEMENT** apparaît à l'écran une fois la tension activée à nouveau.

Le niveleur peut à présent être déplacé à nouveau au moyen des touches directionnelles et le cas échéant, déplacé en position flottante.

4.4 Contrôle du champ tournant / Détection de défaillance des phases

La commande RS 301 dispose d'un contrôle de champ tournant intégré. Lors de l'activation de la commande, la présence du champ tournant droit est contrôlée. Si ce n'est pas le cas, le contact n'est pas appliqué.

La commutation est également protégée contre la défaillance de phases. Ce contrôle est aussi réalisé lors de l'activation de la commande.

Les deux erreurs sont signalées par la LED 1.

Le moniteur LCD indique **EROR CHAMP TOURNANT**.

Les deux fonctions peuvent être désactivées au moyen du jumper 1.

4.4 / 1



A



B

A : Contrôle du champ tournant / de la défaillance de phases inactif (Jumper inséré)

B : Contrôle du champ tournant / de la défaillance de phases actif (Jumper non inséré)

REMARQUE :

Le contrôle du champ tournant et la détection de défaillances des phases ne fonctionnent qu'avec une alimentation de 400V/3~. Avec une alimentation de 230V/3~, le jumper J1 doit être retiré, car sinon, l'installation ne peut pas être mise en fonction.

4.5 Surveillance du courant

La commande RS 301 dispose d'une surveillance du courant intégrée pour le moteur du groupe hydraulique.

Selon la hauteur et les propriétés de la surface de chargement du poids lourd et / ou le réglage des div. temps écoulés, le niveleur peut atteindre sa butée mécanique dans différentes directions de déplacement, même si la durée de service prédéfinie n'est pas encore complètement écoulée pour le mouvement respectif. La cause pour une résistance mécanique trop élevée peut également être une palette qui se trouve encore sur le pont ou le démarrage direct de la bavette contre le camion.

Pour que le groupe hydraulique ne continue pas à fonctionner inutilement, lorsque cela se produit, la surveillance du courant garantit la déconnexion du module et l'abaissement en position flottante.

4.5.1 Version avec lèvre télescopique (MODE DE FONCTIONNEMENT 1)

Pour que la surveillance du courant fonctionne impeccablement, il convient d'abord d'ajuster le paramètre **DET: COURANT** sur le groupe hydraulique respectif.

L'écart maximal admissible du courant du moteur par rapport au courant nominal du moteur est ici réglé en %.

La surveillance n'est active que

- lors de la sortie de le SORTIE LÈVRE le processus de chargement
- lors du levage pendant la réinitialisation automatique en position de repos (Auto-Return)

Cette valeur limite ne peut être définie qu'en réglant le paramètre **BAV MAX ARRÊT** sur une valeur temporelle supérieure au temps nécessaire pour sortir complètement la bavette.

Ainsi, la bavette se déplace contre la butée mécanique pendant la sortie et le courant du moteur du groupe hydraulique augmente.

Le paramètre **DET: COURANT** (en %) doit être réinitialisé, jusqu'à ce que, lorsque la lèvre rentre en contact avec la butée mécanique, la détection courant soit activée, que le groupe hydraulique soit désactivé et que le niveleur descende.

Le paramètre **BAV MAX ARRÊT** doit ici impérativement être réglé sur une valeur assez faible pour que la bavette ne puisse pas se déplacer contre la butée mécanique.

4.5.2 Version avec lèvre basculante (MODE DE FONCTIONNEMENT 2)

Détection de la position supérieure (déploiement de la lèvre) lors du levage à partir de la position de repos

Lorsque la détection de courant est activée, la position supérieure du quai de chargement (déploiement de la lèvre) est détectée lors du levage depuis la position de repos. Si la position finale supérieure n'est pas atteinte pendant au moins 2 secondes, la commande suppose que la lèvre n'est pas complètement dépliée et abaisse à nouveau le niveleur en position de repos. Si cette position est atteinte pendant plus de 2 secondes, le pont s'abaisse en position flottante.

Détection de la position supérieure pendant l'autoreturn

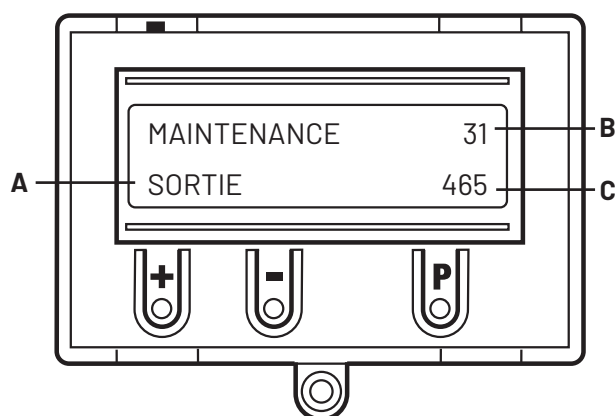
Avec **AR LEVAGE 1**, la position de fin de course supérieure est détectée par la détection de courant OU le temps réglé. Après détection de la position finale supérieure, le pont s'abaisse automatiquement en position de repos.

4.6 Mesure du temps et du courant

En modes de fonctionnement MAINTENANCE et AUTOMATIQUE, différents temps et valeurs de courant qui reposent sur des mesures internes de la commande sont affichés. Ces valeurs servent essentiellement d'information au technicien de service pendant la mise en service ou peuvent en cas d'erreur aider à établir un diagnostic.

Mode de fonctionnement MAINTENANCE

4.6 / 1



A : Affichage de la fonction active.

SORTIE (exemple)

ENTRÉE

LEVAGE

B : Affichage du temps uniquement pour la durée de la fonction respective (exemple 31 = 3,1 secondes).

C : Affichage du courant uniquement pour la durée de la fonction respective.

L'affichage décrit une valeur abstraite en relation avec la puissance absorbée du groupe hydraulique. Cette valeur ne représente pas le courant du moteur réel durant la fonction en A, mais permet de tirer des conclusions sur la courbe du courant.

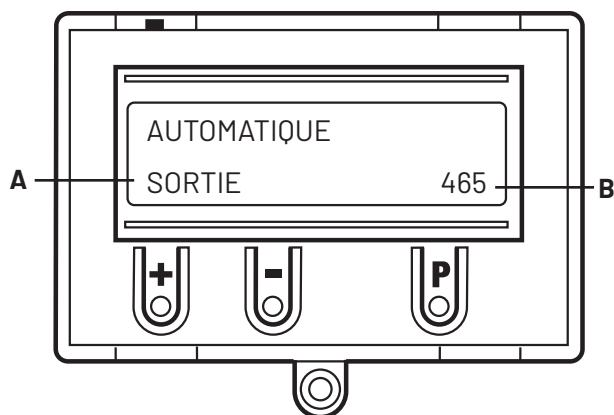
Si par exemple le courant du moteur double, la valeur affichée double aussi.

Le technicien de service peut en déduire

- si un courant de moteur s'écoule,
- si la courbe de courant varie nettement pendant le mouvement (cela indiquerait un problème mécanique),
- si les valeurs sont approximativement identiques en comparant plusieurs niveleurs de même type.

Mode de fonctionnement AUTOMATIQUE

4.6 / 2



A : Affichage de la fonction active.
SORTIE (exemple)
RETOUR AUTO

B : Affichage du courant uniquement pour la durée de la fonction respective. Avec RETOUR AUTO, la mesure du courant est effectuée uniquement pendant la fonction de LEVAGE.

L'affichage décrit une valeur abstraite en relation avec la puissance absorbée du groupe hydraulique. Cette valeur ne représente pas le courant du moteur réel dans A, mais permet de tirer des conclusions sur la courbe du courant.

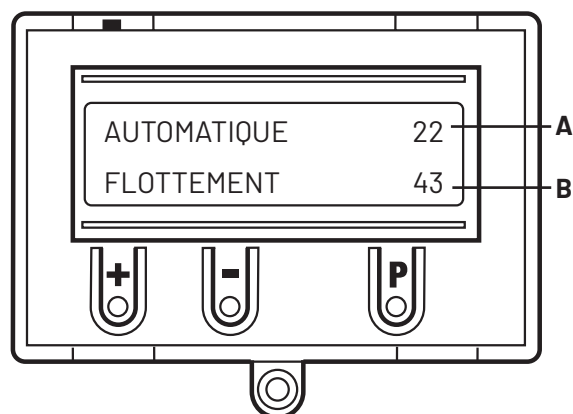
Si par exemple le courant du moteur double, la valeur affichée double aussi.

Le technicien de service peut en déduire

- si un courant de moteur s'écoule,
- si la courbe de courant varie nettement pendant le mouvement (cela indiquerait un problème mécanique),
- si les valeurs sont approximativement identiques en comparant plusieurs niveleurs de même type.

Si le niveleur se trouve en position flottante, les valeurs temporelles qui ont été mesurées lors du LEVAGE et de la SORTIE sont affichées (uniquement MODE DE FONCTIONNEMENT 1).

4.6 / 3



A : Affichage du temps uniquement pour la durée de levage (exemple 22 = 2,2 secondes).

B : Affichage du temps uniquement pour la durée de sortie (exemple 43 = 4,3 secondes).

5. Programmation

5.1 Vue d'ensemble du moniteur LCD

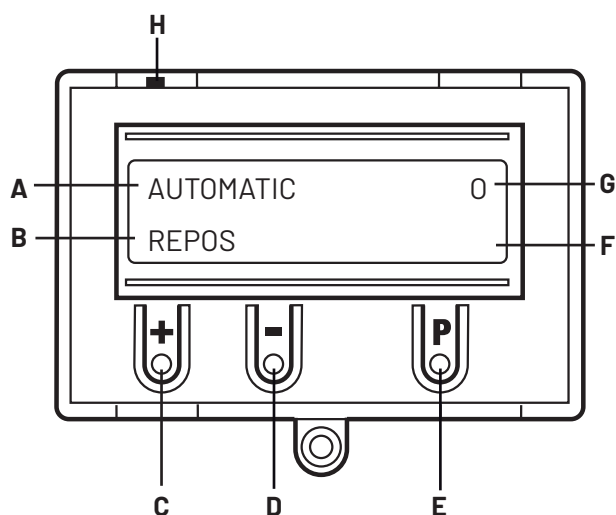
⚠ ATTENTION !

Dégâts matériels dus au montage incorrect !

Un montage incorrect peut endommager l'écran LCD ou le contrôleur.

- L'écran LCD doit être branché lorsqu'il est hors tension.
- Seul un moniteur LCD de la société Marantec (numéro d'article 91447) peut être utilisé.

5.1 / 1



Explication :

- A : Mode de fonctionnement / info de diagnostic
 B : Paramètre / info de diagnostic
 C : Touche (+)
 D : Touche (-)
 E : Touche (P)
 F : Valeur / état
 G : Valeur / état
 H : Jumper

Lorsque le jumper H est tiré, les boutons (+), (-) et (P) sont sans fonction.

L'écran continue de fonctionner.

5.2 Modes de fonctionnement du moniteur LCD

Avec le moniteur LCD, la commande dispose de quatre modes de fonctionnement :

1. AUTOMATIQUE
2. SAISIE
3. DIAGNOSTIC
4. MAINTENANCE

La commande reste dans le mode de fonctionnement sélectionné jusqu'à ce qu'un autre mode de fonctionnement soit sélectionné via la touche (P). Il n'y a pas de retour automatique à un autre mode de fonctionnement.

Mode de fonctionnement 1 : AUTOMATIQUE

Le quai de chargement est utilisé en mode de fonctionnement AUTOMATIQUE.

Écran :

- Affichage de la fonction exécutée
- Affichage des éventuelles erreurs
- Affichage de la surveillance du courant (factorisé) pendant que la bavette sort
- Affichage du temps nécessaire à la sortie et au levage

Mode de fonctionnement 2 : SAISIE

En mode de fonctionnement SAISIE, les valeurs de différents paramètres peuvent être modifiées.

Écran :

- Affichage du paramètre sélectionné
- Affichage de la valeur réglée / état

Mode de fonctionnement 3 : DIAGNOSTIC

En mode de fonctionnement DIAGNOSTIC, les contrôles spécifiques à l'installation peuvent être consultés.

Écran :

- Affichage des contrôles
- Affichage de l'état de contrôle

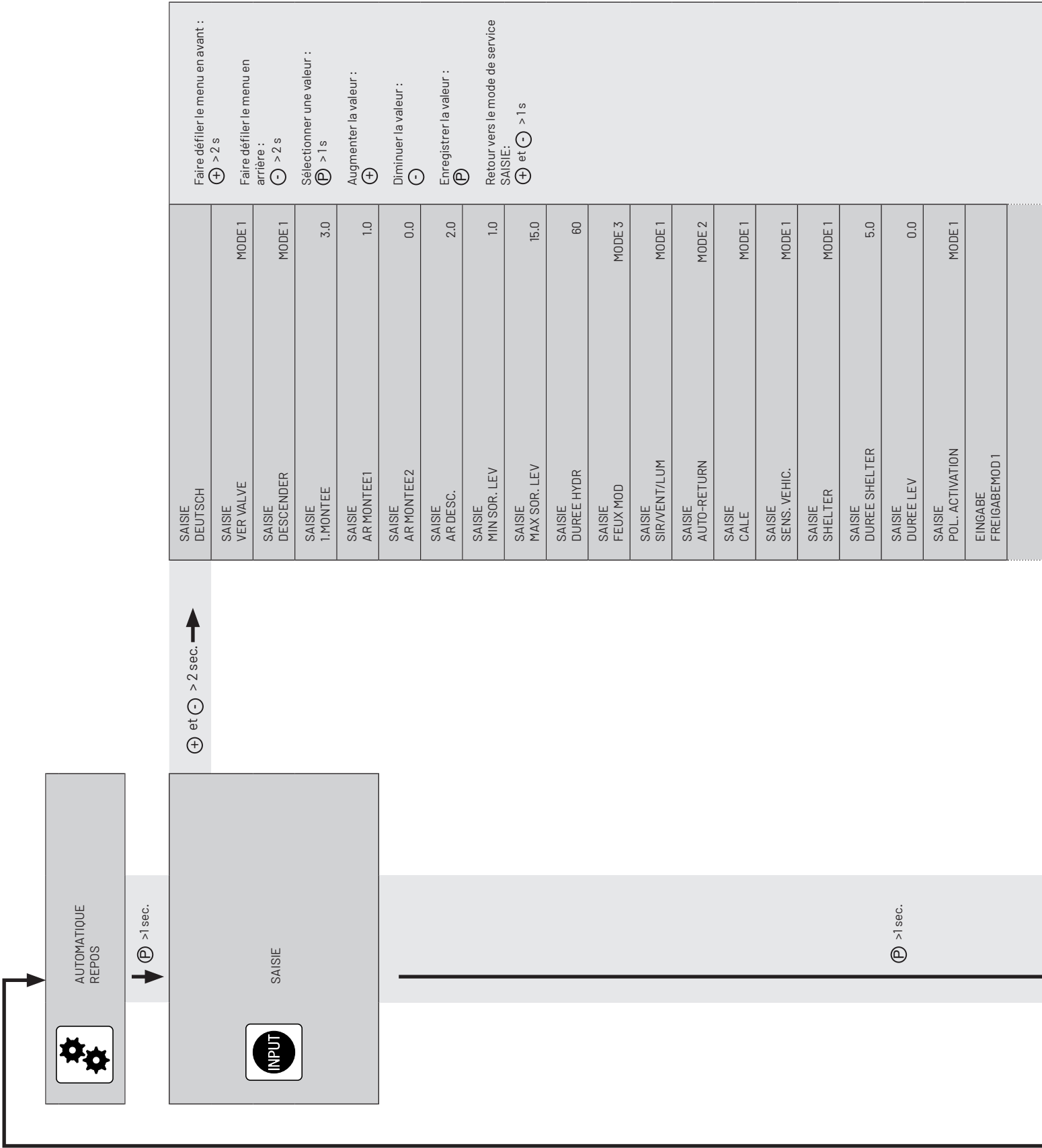
Mode de fonctionnement 4 : MAINTENANCE

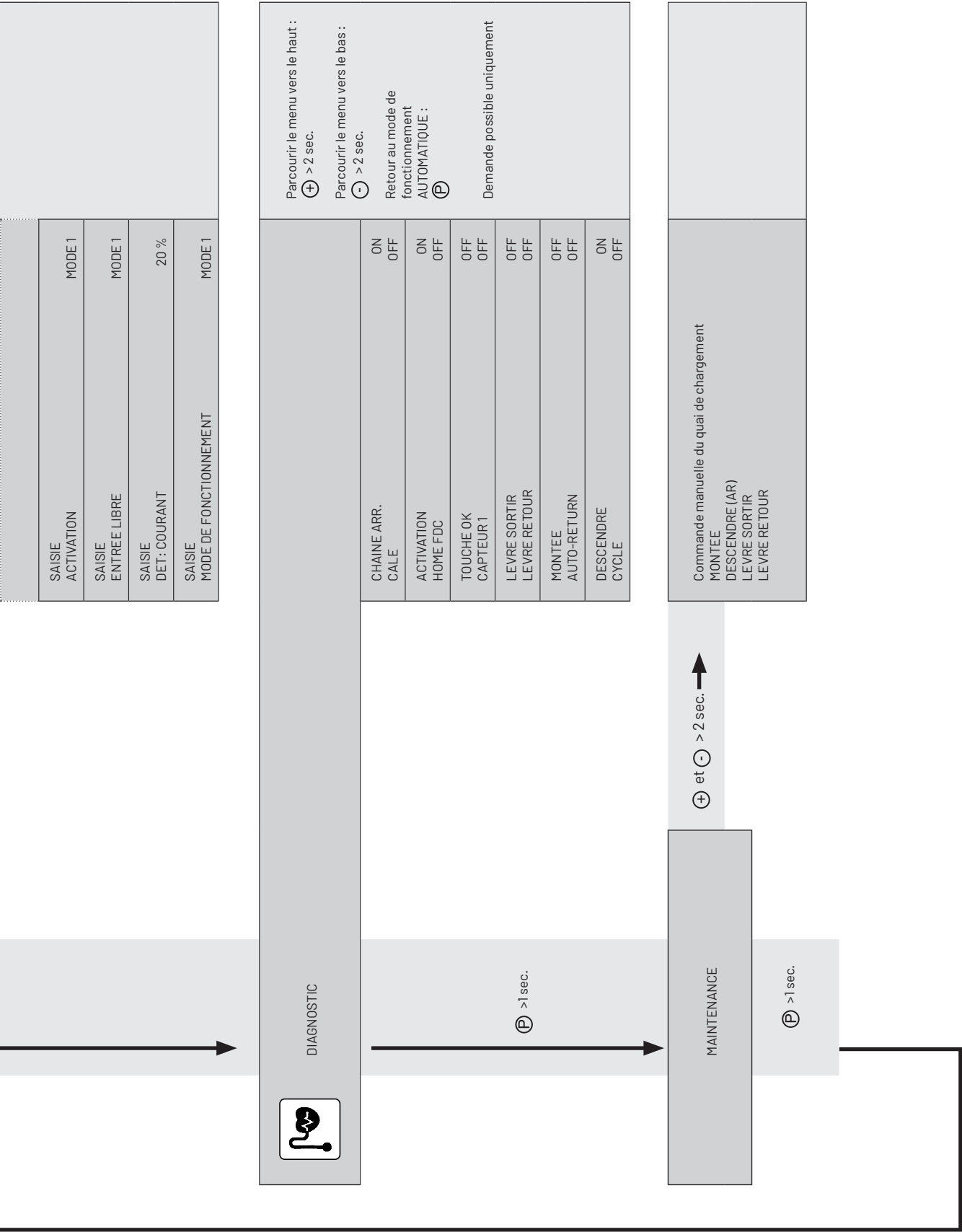
En mode de fonctionnement MAINTENANCE, le niveleur peut être commandé à l'aide des boutons de boîtier intégrés. Le mode de fonctionnement MAINTENANCE sert uniquement pour la mise en service. Il n'y a pas de position flottante. Tous les dispositifs de sécurité (sauf l'arrêt d'urgence) sont ignorés. La touche AR permet d'abaisser le niveleur en mode homme mort.

Écran :

- Affichage des fonctions exécutées
- Affichage de la surveillance du courant (factorisé) pendant l'entrée, la sortie et le levage
- Affichage du temps nécessaire à l'entrée, à la sortie et au levage

6. Navigator





7. Vues d'ensemble des fonctions

7.1 Mode de fonctionnement automatique



Affichage	Description
AUTOMATIQUE REPOS	Le quai de chargement est en position de repos.
AUTOMATIQUE FLOTTEMENT	Le quai de chargement est en position de chargement.
AUTOMATIQUE ARRÊT D'URGENCE	Le quai de chargement est en position d'ARRÊT D'URGENCE. La réinitialisation en position flottante ou de repos doit d'abord acquitter le message d'erreur avec la touche LEVAGE ou la touche RETOUR AUTO. AJUSTEMENT apparaît à l'écran et le niveleur peut à nouveau être déplacé avec les touches directionnelles.
AUTOMATIQUE AJUSTAGE	Sur les ponts de chargement avec bavette, la bavette peut être entrée ou sortie dans ce mode.
AUTOMATIQUE 1.MONTEE	Le quai de chargement est levé à partir de la position de repos (position Home).
AUTOMATIQUE MONTEE	Le quai de chargement est levé. Apparaît après que la durée 1E LEVAGE a été dépassée.
AUTOMATIQUE LEVRE SORTIR	La bavette d'avance est sortie.
AUTOMATIQUE LEVRE RETOUR	La bavette d'avance est rentrée.
AUTOMATIQUE AUTO-RETURN	Le cycle Auto-Retour est en cours. Retour automatique en position de repos (position Home).
AUTOMATIQUE SHELTER <->	La durée Shelter s'écoule (gonflage ou soufflage).

7.2 Mode de fonctionnement Saisie



7.2.1 Version avec lèvre télescopique (MODE DE FONCTIONNEMENT 1)

Fonction	Description	Possibilités de réglage	Réglage d'usine
DEUTSCH	Choix de la langue du menu	DEUTSCH ENGLISH NEDERLANDS FRANCAIS ESPAÑOL ITALIANO	DEUTSCH
VER VALVE	Sélection des fonctions de vanne prédéfinies. MODE 1 : 3 électrovannes Standard MODE 2 : 3 électrovannes Spécial MODE 3 : 2 électrovannes Standard MODE 4 : 2 électrovannes Hafa MODE 5 : 3 électrovannes Zuccaro MODE 6 : 3 électrovannes Laweco MODE 7 : 3 électrovannes Cobelux MODE 8 : 2 électrovannes Spécial → « 7.3 Tableaux de fonctions pour la commande de électrovannes »	MODE 1 – MODE 8	MODE 1
DESCENDER	Réglage de la manière dont le niveleur doit être abaissé en position flottante. MODE 1 : Abaissement automatique MODE 2 : Abaissement forcée avec la touche ABAISSEMENT (uniquement avec les 4 touches de direction). L'ordre d'impulsion permet d'abaisser le niveleur automatiquement en position flottante. MODE 3 : Abaissement forcée avec la touche RENTRÉE LÈVRE (uniquement avec les 3 touches de direction). L'ordre d'impulsion permet de retirer la bavette et de l'abaisser automatiquement en position flottante. MODE 4 : Abaissement forcée avec la touche ABAISSEMENT (uniquement avec les 4 touches de direction). Un ordre permanent de la touche Abaissement permet d'abaisser manuellement le niveleur jusqu'à ce que le capteur monté sur le pont détecte la surface de chargement du camion. (Capteur ABAISSEMENT -> Entrée libre X3 / 7-8)	MODE 1 – MODE 4	MODE 1 – MODE 4
1.MONTEE	Le quai de chargement doit être levé de la position de repos au moment du premier levage avant que la bavette puisse être sortie. Cette fonction sert à protéger le mécanisme.	0,5 – 5 sec.	3 sec.
AR MONTEE1	Durée pour le premier levage à partir de la position de chargement (position flottante) pendant le procédé de RETOUR AUTO. Ceci permet de garantir que la bavette est libre.	0,5 – 25 sec.	1 sec.
AR MONTEE2	Durée pour le levage suivant du quai de chargement pendant le procédé de RETOUR AUTO.	0 – 20 sec.	0 sec.

Fonction	Description	Possibilités de réglage	Réglage d'usine
AR DESC.	Durée pour l'abaissement en position de repos pendant le procédé de RETOUR AUTO. La durée influence l'activation du feu et l'autorisation de la porte.	0 – 16 sec.	2 sec.
MIN SOR. LEV	Durée pendant laquelle la bavette doit être sortie au minimum. Cette fonction sert à protéger le mécanisme.	0,5 – 5 sec.	1 sec.
MAX SOR. LEV	Durée nécessaire pour sortir entièrement la bavette. L'avance s'arrête après l'écoulement de la durée et le niveleur s'abaisse. La durée correcte nécessaire pour la bavette doit être déterminée préalablement (chronomètre). Cela peut être réalisé en mode de fonctionnement AUTOMATIQUE avec le chronomètre ou en mode de fonctionnement MAINTENANCE en lisant l'écran du moniteur. → « 4.6 Mesure du temps et du courant »	1 – 60 sec.	15 sec.
DUREE HYDR	Durée de fonctionnement maximale du module hydraulique. La surveillance de durée de fonctionnement d'un mouvement individuel permet d'éviter la surcharge lorsque les touches sont coincées ou que les interrupteurs de fin de course sont défectueuses.	0 – 254 sec.	60 sec.
FEUX MOD	Fonction des feux extérieures après le chargement. Le niveleur se trouve à nouveau en position de repos (position HOME). MODE 1 : Toujours désactivé. MODE 2 : marche en position de repos MODE 3 : arrêt après 5 minutes en position de repos MODE 4 : En position de repos en marche, sans détection de fin de course pour la porte. Pour les rampes sans raccordement de porte. MODE 5 : Arrêt en position de repos après 5 minutes, sans détection de fin de course pour la porte.	MODE 1 – MODE 5	MODE 3
SIR/VENT/LUM	Commande des signaux d'avertissement, du ventilateur (fonction Shelter) et du voyant de chargement. Le MODE réglé se rapporte au composant raccordé à X4 /3-7. MODE 1 : Avertisseur sonore Crée un signal d'avertissement si, par exemple, la cale de roue est retirée pendant le chargement. MODE 2 : Ventilateur Commande d'un ventilateur pour l'étanchéification de porte pendant le chargement (fonction Shelter). Ce MODE est réglé automatiquement si MODE2 ou MODE3 a été sélectionné dans le paramètre SHELTER. MODE 3 : Voyant de chargement automatique Lors du premier levage, le voyant est activé et le reste jusqu'à ce que le niveleur soit à nouveau en position de repos (HOME). MODE 4 : Voyant de chargement manuel Le voyant de chargement peut être activé et désactivé manuellement avec la touche ABAISSEMENT. La condition pour cela est le réglage MODE1 dans le paramètre ABAISSEMENT.	MODE 1 – MODE 4	MODE 1

Fonction	Description	Possibilités de réglage	Réglage d'usine
AUTO-RETURN	Le procédé de RETOUR AUTO décrit la retour automatique du niveleur en position de repos (HOME) après le chargement. Le procédé est déclenché en appuyant la touche AR (bleue). MODE 1 : Fonction de retour auto désactivée. MODE 2 : Fonction de retour auto activée. MODE 3 : Retour auto possible également par la touche RENTRÉE LÈVRE. Le procédé de RETOUR AUTO démarre également si la touche reste actionnée pendant plus de 4 secondes. MODE 4 : Cycle de retour auto raccourci sans première rétraction. → « 4.2 Retour auto (AR) »	MODE 1 – MODE 4	MODE 2
CALE	MODE 1 : Fonction de cale de roue désactivée. MODE 2 : Fonction de cale de roue activée, si la cale de roue est retirée pendant le chargement, les feux passent en rouge et l'avertisseur sonore le signale. MODE 3 : Fonction de cale de roue activée, si la cale de roue est retirée pendant le chargement, le clavier sur le couvercle est bloqué.	MODE 1 – MODE 3	MODE 1
SENS. VEHIC.	Fonction du capteur présence camion (X3/9-10) lors de l'approche du niveleur par un véhicule. MODE 1 : Désactivé. MODE 2 : Capteur présence camion activé. Niveleur sans commande de porte associée. Protection du démarrage visuelle et sonore par un capteur présence camion. Si un véhicule passe devant la porte et active le capteur présence camion (signal permanent), un signal d'avertissement retentit, le feu externe rouge s'active et le feu interne rouge clignote. Le niveleur est autorisé pour l'actionnement. MODE 3 : Capteur présence camion activé. Niveleur avec commande de porte associée. Protection du démarrage visuelle et sonore par un capteur présence camion. Si un véhicule passe devant la porte et active le capteur présence camion (signal permanent), un signal d'avertissement retentit, le feu externe rouge s'active et le feu interne rouge clignote. La fonction de porte est autorisée et dès que la porte est ouverte, le niveleur peut être actionné. MODE 4 : Comme pour MODE 2, mais la rampe est bloquée jusqu'au prochain accrochage après l'actionnement de l'AR.	MODE 1 – MODE 4	MODE 1

Fonction	Description	Possibilités de réglage	Réglage d'usine
SHELTER	Activation d'une étanchéification pour éviter les variations de température entre l'espace de chargement du camion et l'intérieur du bâtiment. Dans ce cas, il peut s'agir d'une étanchéification gonflable (ventilateur) ou d'une étanchéification déroulable (moteur tubulaire). La fonction Shelter convient uniquement en association avec une porte commandée par la force et une commande de porte associée. MODE 1 : Désactivé. MODE 2 : La fonction d'étanchéification est activée par un ordre enclenchable sur une entrée libre (X3 / 7-8). L'entrée libre est définie automatiquement en MODE4 (bouton SHELTER). Le paramètre HU/LI/SH est défini automatiquement en MODE2 (ventilateur). La sortie pour le moteur tubulaire est également active pendant la durée Shelter. La porte peut désormais être ouverte et le niveleur peut être amené en position. Après la fin du chargement, un ordre FERMÉ (X5 / 1-2) est envoyé automatiquement à la commande de porte. La fonction Shelter est désactivée si la porte est refermée. MODE 3 : Comme MODE2, mais la désactivation se fait manuellement par un second ordre enclenchable sur une entrée libre. MODE 4 : La fonction d'étanchéification est activée par un ordre enclenchable sur une entrée libre (X3 / 7-8). Le ventilateur est commandé pendant le temps de la durée Shelter réglée par un contacteur externe sur la sortie du moteur tubulaire. La sortie HU/LI/SH peut maintenant être utilisée d'autre manière. La porte peut désormais être ouverte et le niveleur peut être amené en position. Après la fin du chargement, un ordre FERMÉ (X5 / 1-2) est envoyé automatiquement en tant qu'impulsion à la commande de porte. La fonction Shelter est désactivée à nouveau par le contacteur externe pendant le temps de la durée Shelter si la porte est refermée. MODE 5 : Comme MODE 4, mais la porte s'ouvre automatiquement après l'écoulement de la durée Shelter. (Conditions préalables : Connexion X5/1-2 avec entrée programmable 1 de la commande CS3x0 / réglage MODE4). Fermeture automatique de la porte par le réglage de la durée d'ouverture = 1 sec. (CS3x0). MODE 6 : Comme le MOD 2, mais la validation de la porte n'intervient qu'après le gonflement du « Shelter ».	MODE 1 – MODE 6	MODE 1
DUREE SHELTER	Temporisation pour l'autorisation de la porte après l'activation de la fonction d'étanchéification (SHELTER). La porte peut être ouverte après l'écoulement du délai et le chargement peut démarrer. Avec la désactivation de la fonction d'étanchéification après le chargement, la durée redémarre et signale que le véhicule peut quitter le niveleur à l'aide du feu externe vert après l'écoulement.	0 – 254 sec.	5 sec.
DUREE LEV	Si la durée RZ est activée, après le relâchement de la touche SORTIE LÈVRE, la bavette est retirée automatiquement pendant le temps de la durée RZ. La fonction est désactivée si la valeur est de 0.	0 – 2 sec.	0 sec.

Fonction	Description	Possibilités de réglage	Réglage d'usine
POL. ACTIVATION	Sélection du contact d'autorisation. Le fonctionnement du niveleur peut être bloqué ou autorisé à l'aide d'un contact exempt de potentiel de la commande de porte ou d'un capteur externe afin de ne pas pouvoir être déplacé lorsque la porte est fermée. MODE 1 : Contact NC MODE 2 : Contact NO	MODE 1 – MODE 2	MODE 1
ACTIVATION	Fonction lors du blocage du niveleur pendant le chargement. MODE 1 : Si l'autorisation est retirée pendant le chargement du niveleur, le pont reste en position flottante, le module hydraulique est désactivé, le clavier sur le couvercle du niveleur est désactivé et les deux feux passent sur rouge. Un signal d'avertissement sonore retentit lorsque l'avertisseur sonore est activé. MODE 2 : Si l'autorisation est retirée pendant le chargement du niveleur, le pont reste en position flottante et les deux feux passent sur rouge. Un signal d'avertissement sonore retentit lorsque l'avertisseur sonore est activé.	MODE 1 – MODE 2	MODE 1
ENTREE LIBRE	Fonction de l'entrée programmable librement (X3/7-8). MODE 1 : Désactivé MODE 2 : Acquiescement des feux. Branchement du bouton d'acquiescement avec contact NO. Le feu externe vert (autorisation du camion) est actif uniquement lorsque le niveleur se trouve à nouveau en position de repos (HOME), la cale de roue est retirée et le bouton d'acquiescement a été actionné. <i>Uniquement en association avec un capteur de camion !</i> MODE 3 : Clôture de sécurité avec contact NC. Si la clôture de sécurité est fermée, le niveleur ne peut pas être commandé. MODE 4 : Fonction Shelter. Étanchéification entre l'espace de chargement du camion et l'intérieur du bâtiment. Branchement d'un bouton avec contact NO. Avec l'actionnement des boutons, la fonction d'étanchéification est activée (voir Paramètres SHELTER / DURÉE SHELTER). MODE 5 : Capteur ABAISSEMENT. Branchement d'un capteur avec contact NO. Conditions préalables : Le paramètre ABAISSEMENT est défini en MODE4. Le niveleur passe d'abord en position flottante si le capteur a détecté la zone de chargement du camion.	MODE 1 – MODE 5	MODE 1
DET: COURANT	La valeur (en %) représente le dépassement maximal autorisé du courant de moteur sur le module hydraulique lors de l'arrivée à une position finale. En cas de dépassement, le module est désactivé et le quai de chargement passe en position flottante. Ce paramètre doit être ajusté au module correspondant. La surveillance du courant est désactivée lorsque le réglage est de 0 %.	0 % – 35 %	20 %
BASE TEMPS	Ce paramètre d'ajuster les différentes vitesses de la bavette lors de la rentrée et de la sortie. Une valeur négative doit être sélectionnée lorsque la bavette est rentrée rapidement.	- 90 % – 100 %	0 %
MODE DE FONCTIONNEMENT	MODE 1 : fonction d'approche MODE 2 : fonction de lèvre basculante	MODE 1 – MODE 2	MODE 1

7.2.2 Version avec lèvre basculante (MODE DE FONCTIONNEMENT 2)

Fonction	Description	Possibilités de réglage	Réglage d'usine
DEUTSCH	Choix de la langue du menu	DEUTSCH ENGLISH NEDERLANDS FRANCAIS ESPAÑOL ITALIANO	DEUTSCH
VER VALVE	Sélection des fonctions de vanne prédéfinies. MODE 1 : 1 Vanne standard MODE 2 : 1 Vanne spéciale MODE 3 : 2 Vanne standard MODE 4 : 2 Vanne spéciale MODE 5 : 1 Vanne (rampe en position de repos en position verticale) → « 7.3 Tableaux de fonctions pour la commande de électrovannes »nes »	MODE 1 – MODE 5	MODE 1
AR MONTEE1	Durée pour le premier levage à partir de la position de chargement (position flottante) pendant le procédé de RETOUR AUTO. Ceci permet de garantir que la bavette est libre.	0,5 – 25 sec.	1 sec.
AR-ABAISSEMENT 1	Temps d'abaissement du quai de chargement après la première levée pendant l'opération AUTO-RETURN.	0 – 5 sec.	0 sec.
AR MONTEE2	Durée pour le levage suivant du quai de chargement pendant le procédé de RETOUR AUTO.	0 – 20 sec.	0 sec.
AR-ABAISSEMENT 2	Temps d'abaissement du quai de chargement en position de repos.	1 – 20 sec.	2 sec.
DUREE HYDR	Durée de fonctionnement maximale du module hydraulique. La surveillance de durée de fonctionnement d'un mouvement individuel permet d'éviter la surcharge lorsque les touches sont coincées ou que les interrupteurs de fin de course sont défectueuses.	0 – 254 sec.	60 sec.
FEUX MOD	Fonction des feux extérieures après le chargement. Le niveleur se trouve à nouveau en position de repos (position HOME). MODE 1 : Toujours désactivé. MODE 2 : marche en position de repos MODE 3 : arrêt après 5 minutes en position de repos MODE 4 : En position de repos en marche, sans détection de fin de course pour la porte. Pour les rampes sans raccordement de porte. MODE 5 : Arrêt en position de repos après 5 minutes, sans détection de fin de course pour la porte.	MODE 1 – MODE 5	MODE 3

Fonction	Description	Possibilités de réglage	Réglage d'usine
SIR/VENT/LUM	Commande des signaux d'avertissement, du ventilateur (fonction Shelter) et du voyant de chargement. Le MODE réglé se rapporte au composant raccordé à X4 /3-7. MODE 1 : Avertisseur sonore Crée un signal d'avertissement si, par exemple, la cale de roue est retirée pendant le chargement. MODE 2 : Ventilateur Commande d'un ventilateur pour l'étanchéification de porte pendant le chargement (fonction Shelter). Ce MODE est réglé automatiquement si MODE2 ou MODE3 a été sélectionné dans le paramètre SHELTER. MODE 3 : Voyant de chargement automatique Lors du premier levage, le voyant est activé et le reste jusqu'à ce que le niveleur soit à nouveau en position de repos (HOME). MODE 4 : Voyant de chargement manuel Le voyant de chargement peut être activé et désactivé manuellement avec la touche ABAISSEMENT. La condition pour cela est le réglage MODE1 dans le paramètre ABAISSEMENT.	MODE 1 – MODE 4	MODE 1
AUTO-RETURN	Le procédé de RETOUR AUTO décrit le retour automatique du niveleur en position de repos (HOME) après le chargement. Le procédé est déclenché en appuyant la touche AR (bleue). MODE 1 : Fonction de retour auto désactivée. MODE 2 : Fonction de retour auto activée. MODE 3 : Retour auto possible également par la touche RENTRÉE LÈVRE. Le procédé de RETOUR AUTO démarre également si la touche reste actionnée pendant plus de 4 secondes. MODE 4 : Cycle de retour auto raccourci sans première rétraction. ➔ « 4.2 Retour auto (AR) »	MODE 1 – MODE 4	MODE 2
CALE	MODE 1 : Fonction de cale de roue désactivée. MODE 2 : Fonction de cale de roue activée, si la cale de roue est retirée pendant le chargement, les feux passent en rouge et l'avertisseur sonore le signale. MODE 3 : Fonction de cale de roue activée, si la cale de roue est retirée pendant le chargement, le clavier sur le couvercle est bloqué.	MODE 1 – MODE 3	MODE 1

Fonction	Description	Possibilités de réglage	Réglage d'usine
SENS. VEHIC.	Fonction du capteur présence camion (X3/9-10) lors de l'approche du niveleur par un véhicule. MODE 1 : Désactivé. MODE 2 : Capteur présence camion activé. Niveleur sans commande de porte associée. Protection du démarrage visuelle et sonore par un capteur présence camion. Si un véhicule passe devant la porte et active le capteur présence camion (signal permanent), un signal d'avertissement retentit, le feu externe rouge s'active et le feu interne rouge clignote. Le niveleur est autorisé pour l'actionnement. MODE 3 : Capteur présence camion activé. Niveleur avec commande de porte associée. Protection du démarrage visuelle et sonore par un capteur présence camion. Si un véhicule passe devant la porte et active le capteur présence camion (signal permanent), un signal d'avertissement retentit, le feu externe rouge s'active et le feu interne rouge clignote. La fonction de porte est autorisée et dès que la porte est ouverte, le niveleur peut être actionné. MODE 4 : Comme pour MODE 2, mais la rampe est bloquée jusqu'au prochain accrochage après l'actionnement de l'AR.	MODE 1 – MODE 4	MODE 1

Fonction	Description	Possibilités de réglage	Réglage d'usine
SHELTER	Activation d'une étanchéification pour éviter les variations de température entre l'espace de chargement du camion et l'intérieur du bâtiment. Dans ce cas, il peut s'agir d'une étanchéification gonflable (ventilateur) ou d'une étanchéification déroulable (moteur tubulaire). La fonction Shelter convient uniquement en association avec une porte commandée par la force et une commande de porte associée. MODE 1 : Désactivé. MODE 2 : La fonction d'étanchéification est activée par un ordre enclenchable sur une entrée libre (X3 / 7-8). L'entrée libre est définie automatiquement en MODE4 (bouton SHELTER). Le paramètre HU/LI/SH est défini automatiquement en MODE2 (ventilateur). La sortie pour le moteur tubulaire est également active pendant la durée Shelter. La porte peut désormais être ouverte et le niveleur peut être amené en position. Après la fin du chargement, un ordre FERMÉ (X5 / 1-2) est envoyé automatiquement à la commande de porte. La fonction Shelter est désactivée si la porte est refermée. MODE 3 : Comme MODE2, mais la désactivation se fait manuellement par un second ordre enclenchable sur une entrée libre. MODE 4 : La fonction d'étanchéification est activée par un ordre enclenchable sur une entrée libre (X3 / 7-8). Le ventilateur est commandé pendant le temps de la durée Shelter réglée par un contacteur externe sur la sortie du moteur tubulaire. La sortie HU/LI/SH peut maintenant être utilisée d'autre manière. La porte peut désormais être ouverte et le niveleur peut être amené en position. Après la fin du chargement, un ordre FERMÉ (X5 / 1-2) est envoyé automatiquement en tant qu'impulsion à la commande de porte. La fonction Shelter est désactivée à nouveau par le contacteur externe pendant le temps de la durée Shelter si la porte est refermée. MODE 5 : Comme MODE 4, mais la porte s'ouvre automatiquement après l'écoulement de la durée Shelter. (Conditions préalables : Connexion X5/1-2 avec entrée programmable 1 de la commande CS3x0 / réglage MODE4). Fermeture automatique de la porte par le réglage de la durée d'ouverture = 1 sec. (CS3x0). MODE 6 : Comme le MOD 2, mais la validation de la porte n'intervient qu'après le gonflement du « Shelter ».	MODE 1 – MODE 6	MODE 1
DUREE SHELTER	Temporisation pour l'autorisation de la porte après l'activation de la fonction d'étanchéification (SHELTER). La porte peut être ouverte après l'écoulement du délai et le chargement peut démarrer. Avec la désactivation de la fonction d'étanchéification après le chargement, la durée redémarre et signale que le véhicule peut quitter le niveleur à l'aide du feu externe vert après l'écoulement.	0 – 254 sec.	5 sec.
DUREE LEV	Si la durée RZ est activée, après le relâchement de la touche SORTIE LÈVRE, la bavette est retirée automatiquement pendant le temps de la durée RZ. La fonction est désactivée si la valeur est de 0.	MODE 1 – MODE 2	MODE 1

Fonction	Description	Possibilités de réglage	Réglage d'usine
ACTIVATION	Fonction lors du blocage du niveleur pendant le chargement. MODE 1 : Si l'autorisation est retirée pendant le chargement du niveleur, le pont reste en position flottante, le module hydraulique est désactivé, le clavier sur le couvercle du niveleur est désactivé et les deux feux passent sur rouge. Un signal d'avertissement sonore retentit lorsque l'avertisseur sonore est activé. MODE 2 : Si l'autorisation est retirée pendant le chargement du niveleur, le pont reste en position flottante et les deux feux passent sur rouge. Un signal d'avertissement sonore retentit lorsque l'avertisseur sonore est activé.	MODE 1 – MODE 2	MODE 1
ENTREE LIBRE	Fonction de l'entrée programmable librement (X3/7-8). MODE 1 : Désactivé MODE 2 : Acquiescement des feux. Branchement du bouton d'acquiescement avec contact NO. Le feu externe vert (autorisation du camion) est actif uniquement lorsque le niveleur se trouve à nouveau en position de repos (HOME), la cale de roue est retirée et le bouton d'acquiescement a été actionné. <i>Uniquement en association avec un capteur de camion !</i> MODE 3 : Clôture de sécurité avec contact NC. Si la clôture de sécurité est fermée, le niveleur ne peut pas être commandé. MODE 4 : Fonction Shelter. Étanchéification entre l'espace de chargement du camion et l'intérieur du bâtiment. Branchement d'un bouton avec contact NO. Avec l'actionnement des boutons, la fonction d'étanchéification est activée (voir Paramètres SHELTER / DURÉE SHELTER). MODE 5 : Capteur ABAISSEMENT. Branchement d'un capteur avec contact NO. Conditions préalables : Le paramètre ABAISSEMENT est défini en MODE4. Le niveleur passe d'abord en position flottante si le capteur a détecté la zone de chargement du camion.	MODE 1 – MODE 5	MODE 1
DET: COURANT	La valeur (en %) représente le dépassement maximal autorisé du courant de moteur sur le module hydraulique lors de l'arrivée à une position finale. En cas de dépassement, le module est désactivé et le quai de chargement passe en position flottante. Ce paramètre doit être ajusté au module correspondant. La surveillance du courant est désactivée lorsque le réglage est de 0 %.	0 % – 35 %	20 %
BASE TEMPS	Ce paramètre d'ajuster les différentes vitesses de la bavette lors de la rentrée et de la sortie. Une valeur négative doit être sélectionnée lorsque la bavette est rentrée rapidement.	- 90 % – 100 %	0 %
RAB T (Visible uniquement si mode vanne=3-5)	Après le temps réglé, la vanne 1(Y1) est désactivée pour faire sortir la lèvre basculante.	0,1 – 25 sec.	0 sec.
MODE DE FONCTIONNEMENT	MOD 1 : fonction d'approche MOD 2 : fonction de lèvre basculante	MODE 1 – MODE 2	MODE 1

7.3 Tableaux de fonctions pour la commande de électrovannes

7.3.1 Version avec lèvre télescopique (MODE DE FONCTIONNEMENT 1)

MODE 1 3 électrovannes / standard / Steril / Hafa / Rite Hite				
		Arrêt	Sortie lèvre	Rentrée lèvre
Fonction	Contacteur	Y1	Y2	Y3
Levage	1	1	0	0
Abaissement	0	1	0	0
Sortie lèvre	1	0	1	0
Rentrée lèvre	1	0	0	1
Position flottante	0	1	0	0
Arrêt d'urgence	0	0	0	0

MODE 2 3 électrovannes / spécial				
		Arrêt	Sortie lèvre	Rentrée lèvre
Fonction	Contacteur	Y1	Y2	Y3
Levage	1	1	0	0
Abaissement	0	1	0	0
Sortie lèvre	1	0	1	0
Rentrée lèvre	1	0	0	1
Position flottante	0	1	0	0
Arrêt d'urgence	0	0	0	0

MODE 3 2 électrovannes / standard			
		Arrêt	Bavette
Fonction	Contacteur	Y1	Y2
Levage	1	1	0
Abaissement	0	1	1
Sortie lèvre	1	0	0
Rentrée lèvre	1	0	1
Position flottante	0	1	1
Arrêt d'urgence	0	0	0

MODE 4 2 électrovannes / HAFA			
Fonction	Contacteur	Y1	Y2
Levage	1	0	1
Abaissement	0	1	0
Sortie lèvre	1	0	0
Rentrée lèvre	1	0	1
Position flottante	0	1	0
Arrêt d'urgence	0	0	0

MODE 5 3 électrovannes / Zuccaro				
Fonction	Contacteur	Arrêt Y1	Sortie lèvre Y2	Rentrée lèvre Y3
Levage	1	1	0	0
Abaissement	0	1	0	0
Sortie lèvre	1	0	1	0
Rentrée lèvre	1	0	0	1
Position flottante	0	1	0	0
Position de repos	0	0	0	0
Arrêt d'urgence	0	0	0	0

MODE 6 3 électrovannes / LAWECO				
Fonction	Contacteur	Arrêt Y1	Sortie lèvre Y2	Rentrée lèvre Y3
Levage	1	1	0	0
Abaissement	0	1	0	0
Sortie lèvre	1	0	1	0
Rentrée lèvre	1	0	0	1
Position flottante	0	1	0	1
Position de repos	0	0	0	0
Arrêt d'urgence	0	0	0	0

MODE 7 3 électrovannes / COBELUX				
Fonction	Contacteur	Arrêt Y1	Sortie lèvre Y2	Rentrée lèvre Y3
Levage	1	0	0	0
Abaissement	0	1	0	0
Sortie lèvre	1	0	1	0
Rentrée lèvre	1	0	0	1
Position flottante	0	1	0	0
Position de repos	0	1	0	0
Arrêt d'urgence	0	0	0	0

MODE 8 2 électrovannes / Spezial			
		Arrêt	Bavette
Fonction	Contacteur	Y1	Y2
Levage	1	1	0
Abaissement	0	1	1
Sortie lèvre	1	0	1
Rentrée lèvre	1	0	0
Position flottante	0	1	1
Arrêt d'urgence	0	0	0

7.3.2 Version avec lèvre basculante (MODE DE FONCTIONNEMENT 2)

MODE 1 1 vanne / commande standard		
		Arrêt
Fonction	Contacteur	Y1
Levage	1	1
Abaissement	0	1
Position flottante	0	1
Arrêt d'urgence	0	0

MODE 2 1 vanne / commande spéciale		
		Arrêt
Fonction	Contacteur	Y1
Levage	1	0
Abaissement	0	1
Position flottante	0	1
Arrêt d'urgence	0	0

MODE 3 2 électrovannes / commande spéciale			
Fonction	Contacteur	Y1	Y2
Levage	1	1	0
Après expiration du temps Y1	1	0	0
Abaissement	0	0	1
Position flottante	0	0	1
Arrêt d'urgence	0	0	0

7.4 Mode de fonctionnement Diagnostic



Affichage	Signification	État
CHAINE ARR.	Circuit de sécurité (X2 / 1+2)	ON : fermé OFF : interrompu (panne)
CALE	Cale de roue (X3 / 1+2)	ON : actionné (véhicule détecté) OFF : non actionné
ACTIVATION	Autorisation du niveleur par la commande de porte (X3 / 3+4)	ON : activ (autorisation) OFF : inactif (bloqué)
HOME FDC	Interrupteur de fin de course du niveleur pour la demande de position de repos (X3 / 5+6)	ON : actionné (positino HOME) OFF : non actionné
ENTREE LIBRE	Entrée programmable (X3 / 7+8)	ON : actif OFF : inactif
SENS. VEHIC.	Capteur présence camion du niveleur (X3 / 9+10)	ON : actionné (véhicule détecté) OFF : non actionné
SORTIR (uniquement version lèvre télescopique - MODE DE FONC- TIONNEMENT 1)	Bouton SORTIE LÈVRE (X6 / 2 clavier sur le couvercle)	ON : actionné OFF : non actionné
RENTRE (uniquement version lèvre télescopique - MODE DE FONC- TIONNEMENT 1)	Bouton RENTRÉE LÈVRE (X6 / 3 clavier sur le couvercle)	ON : actionné OFF : non actionné
MONTEE	Bouton LEVAGE (X6 / 4 clavier sur le couvercle)	ON : actionné OFF : non actionné
AUTO-RETURN	Bouton RETOUR AUTO (AR) (X6 / 5 clavier sur le couvercle)	ON : actionné OFF : non actionné
DESCENDRE	Bouton ABAISSEMENT, si présent (X6 / 6 clavier sur le couvercle)	ON : actionné OFF : non actionné
CYCLE	Compteur de cycles du niveleur	Affichage des cycles effectués

7.5 Affichage des erreurs sur l'écran LCD

Panne / message d'erreur	Cause	Dépannage
L'installation ne réagit pas.	- Absence de tension.	- Vérifier l'alimentation en tension.
Le niveleur ne se lève pas lorsque la touche LEVAGE est actionnée.	- Aucune autorisation du pont par la commande de porte ou un capteur (X3 / 3+4).	- Contrôler la sortie exempte de potentiel de la commande. - Vérifier le capteur.
Le niveleur ne se lève pas lorsque la touche LEVAGE est actionnée et la LED 1 est éteinte.	- Aucun champ tournant droit au niveau de l'alimentation.	- Vérifier et modifier le cas échéant le champ tournant (Échanger les 2 phases au niveau du raccordement au réseau).
Le niveleur ne se lève pas lorsque la touche LEVAGE est actionnée, la LED 1 est éteinte et le module hydraulique est en marche.	- Module hydraulique mal raccordé.	- Échanger les 2 phases au niveau du raccordement du module hydraulique.
ERREUR TEMPS HY	- La durée de fonctionnement maximale programmée du module hydraulique a été dépassée.	- Contrôler les boutons et le câblage. - Mesurer la durée de fonctionnement et au besoin, réajuster.
ERREUR CHAMP ROT	- Aucun champ tournant droit au niveau de l'alimentation.	- Vérifier et modifier le cas échéant le champ tournant (Échanger les 2 phases au niveau du raccordement au réseau).
ARRET D'URGENCE	- Le circuit de sécurité (X2 / B1+B2) est interrompu ou panne de tension dans une position indéfinie.	- Vérifier le circuit de sécurité. - Appuyer sur la touche LEVAGE, puis sur la touche AR et les maintenir toutes deux enfoncées (le pont retourne en position de repos).
ERR ACTIVATION	- Aucune autorisation du niveleur par la commande de porte ou un capteur (X3 / 3+4).	- Contrôler la position de la porte. - Contrôler la sortie exempte de potentiel de la commande ou du capteur.
ERREUR	- Le commutateur / capteur pour l'autorisation de pont, la surveillance du démarrage ou de la cale de tour est dans un état non autorisé pendant le chargement. ->(X3 / 3 + 4 et 9+10)	- Vérifier le commutateur / capteur.

7.6 Affichage des erreurs par la LED 1

Panne / message d'erreur	Cause	Dépannage
La LED est éteinte	- Aucun champ tournant droit au niveau de l'alimentation.	- Vérifier et modifier le cas échéant le champ tournant (Échanger les 2 phases au niveau du raccordement au réseau).

8. Entretien

AVERTISSEMENT !

Danger de mort dû au choc électrique !

Le contact avec les pièces conductrices de courant peut provoquer une décharge électrique, des brûlures ou la mort.

- Avant le nettoyage, débranchez impérativement la commande de l'alimentation électrique.
- Assurez-vous que l'alimentation électrique n'est pas coupée pendant le nettoyage.

ATTENTION !

Risque de dommages matériels en cas de mauvaise manipulation !

Ne jamais utiliser pour le nettoyage de la commande :
jet d'eau direct, nettoyeur haute pression, acides ou produits alcalins.

- Pour le nettoyage, utilisez un chiffon doux, non pelucheux.

En cas de fort encrassement, le boîtier peut être nettoyé avec un détergent doux.

- Nettoyez l'extérieur du boîtier avec un chiffon humide.

9. Entretien

9.1 Maintenance

La commande ne nécessite aucune maintenance.

9.2 Contrôle

La commande doit être contrôlée une fois par an.

Contrôle uniquement par du personnel qualifié.

→ « 1.2.2 Personnel technique »

AVERTISSEMENT !

Danger de mort dû au choc électrique !

Le contact avec les pièces conductrices de courant peut provoquer une décharge électrique, des brûlures ou la mort.

- Avant le contrôle, débranchez impérativement la commande de l'alimentation électrique.
- Assurez-vous que l'alimentation électrique n'est pas coupée pendant le contrôle.

ATTENTION !

Risque de dommages matériels en cas de contrôle incorrect de la commande !

Pour éviter d'endommager le système de commande ou les ponts de chargement, les points suivants doivent s'appliquer :

- Les pièces usées ou défectueuses doivent être remplacées.
- Seules les pièces autorisées peuvent être montées.
- Le contrôle doit être documenté.

- Vérifiez que tous les câbles électriques et le boîtier ne sont pas endommagés. Un câble défectueux doit être remplacé immédiatement.

Les pièces défectueuses remplacées doivent être éliminées de manière appropriée.

10. Démontage

Démontage réservé au personnel technique qualifié.

→ « 1.2.2 Personnel technique »

AVERTISSEMENT !

Danger de mort dû au choc électrique !

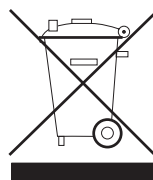
Le contact avec les pièces conductrices de courant peut provoquer une décharge électrique, des brûlures ou la mort.

- Avant le démontage, débranchez impérativement la commande de l'alimentation électrique.
- Assurez-vous que l'alimentation électrique reste coupée pendant le démontage.

11. Mise au rebut

Élimination réservée au personnel technique qualifié.

→ « 1.2.2 Personnel technique »



Les appareils usagés et les piles ne doivent pas être mis au rebut avec les déchets ménagers !

- Mettre les appareils usagés au rebut auprès d'un point de collecte pour déchets électroniques ou d'un revendeur spécialisé.
- Mettre les piles usagées au rebut dans un conteneur pour piles usagées ou auprès d'une entreprise spécialisée.
- Mettre au rebut l'emballage dans le bac de collecte pour carton, papier et plastiques.

12. Déclaration d'incorporation

au sens de la directive 2006/42/CE (machines) pour l'intégration d'une quasi-machine conformément à l'annexe II, partie 1B.

Déclaration de conformité

au sens de la directive 2014/30/UE (CEM)
au sens de la directive 2011/65/UE (RoHS)

Marantec Legden GmbH & Co.KG,
Neue Mühle 4,
D - 48739 Legden

Nous déclarons par la présente que le produit mentionné ci-après

Désignation de produit : **Commande pour quai de chargement**
Désignation de type : **RS 301 K, RS 301 V**

est exclusivement destiné à être installé sur un quai de chargement et a été conçu, construit et fabriqué conformément aux directives suivantes :

Directive machines 2006/42/CE

Annexe 1 : 1.1.2, 1.1.3, 1.1.5, 1.2.1, 1.2.2, 1.2.3, 1.2.4.2, 1.2.5, 1.2.6, 1.3.1, 1.3.2, 1.3.3, 1.3.4, 1.3.9, 1.5.1, 1.5.2, 1.5.4, 1.5.5, 1.5.6, 1.5.7, 1.5.8, 1.5.9, 1.5.10, 1.5.11, 1.5.13, 1.6.1, 1.6.2, 1.6.3, 1.6.4, 1.7.1.1, 1.7.1.2, 1.7.2, 1.7.3, 1.7.4.3.

Directive CEM 2014/30/UE - Compatibilité électromagnétique
Directive RoHS 2011/65/UE - Substances dangereuses dans les appareils électriques
Directive BT 2014/35/UE - Basse tension, conformément à l'annexe I, partie 1.5.1 de la directive 2006/42/CE

Normes appliquées et utilisées :

EN 1398:2009	Ponts de chargement - Exigences de sécurité
EN 60204-1:2019	Sécurité des machines - Équipement électrique des machines - Partie 1 : Exigences générales
EN IEC 61000-6-2:2019	Compatibilité électromagnétique (CEM) - Partie 6-2 : Normes génériques - immunité électromagnétique pour les secteurs industriels
EN IEC 61000-6-4:2020	Compatibilité électromagnétique (CEM) - Partie 6-4 : Normes génériques - Émissions pour les environnements industriels

La documentation technique spécifique a été rédigée conformément à l'annexe VII, partie B, de la directive relative aux machines (2006/42/CE).

Nous nous engageons à les transmettre aux autorités de surveillance du marché, sur demande motivée et dans un délai raisonnable, sous forme électronique.

Le mandataire pour la constitution du dossier technique est le signataire.

Les quasi-machines au sens de la directive 2006/42/CE ne sont conçues que pour être intégrées ou assemblées dans d'autres machines ou dans d'autres quasi-machines ou installations, afin que l'ensemble forme une machine au sens de la directive mentionnée ci-dessus. C'est pourquoi ce produit ne peut être mis en service que s'il a été établi que la machine / l'installation dans laquelle il a été intégré est conforme aux dispositions de la directive CE susmentionnée.

Toute modification non convenue avec nous du produit annule la validité de la présente déclaration.

Legden, le 01/11/2022



Michael Hörmann, direction



13. Annexe

13.1 Vue d'ensemble des raccordements

