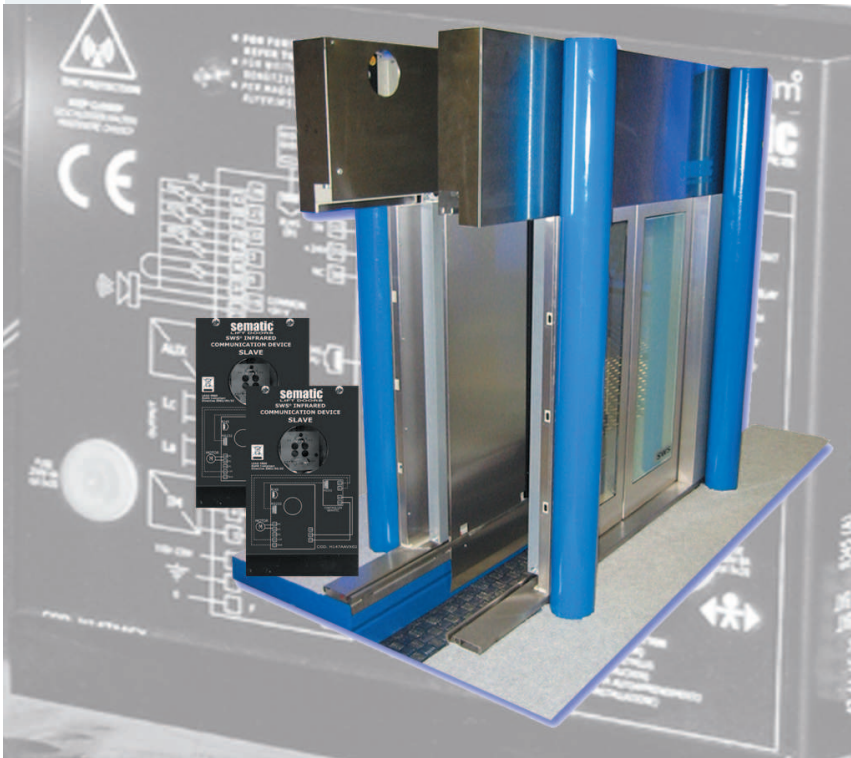


8XX

ENG-ITA



## SWS<sup>®</sup> Drive



Drive-Instruction Manual



*Motorizzazione-Manuale d'istruzione*

809-000-000

E 2 February 2006



## Confidentiality agreement Disclaimer

The software/hardware "Sematic Drive System®" and all the relevant information, ideas, concepts and know-how are confidential and the exclusive property of Sematic.

All information relevant to this instruction manual and any other support supplied by Sematic must be kept confidential and proprietary to Sematic and shall not to be copied or reproduced in any form whatsoever.

Any information contained in the "Sematic Drive System®" shall not be disclosed to anyone, without Sematic's written consent apart from authorized representatives employed by the user which commits itself to the confidentiality clause. The Company that makes use of the Sematic Drive System®, binds itself not to use confidential informations owned by Sematic and not to compile or reengineer the Sematic Drive System® and any information in it contained.

## Clausola di riservatezza

Il sistema software/hardware "Sematic Drive System®" e le informazioni ivi contenute, le idee, i concetti e il know-how, sono confidenziali e di proprietà della Sematic.

Le informazioni contenute in questo manuale ed ogni altro supporto fornito dalla Sematic devono essere mantenuti confidenziali e di proprietà della Sematic e non possono essere copiati o riprodotti in alcuna forma.

Ogni informazione contenuta nel sistema "Sematic Drive System®" non potrà essere rilasciata ad alcuno, senza l'assenso scritto della Sematic, al di fuori del personale autorizzato dipendente della società che si fa carico dell'impegno di riservatezza.

La società che utilizza il sistema "Sematic Drive System®", si impegna a non tentare di utilizzare informazioni confidenziali della Sematic ed a non ricompilare o reingenerizzare il sistema "Sematic Drive System®" e qualsiasi informazione ivi contenuta.



### © Sematic Italia Spa. All rights reserved.

Sematic regards all the information contained in this instruction manual to be correct at the time of printing. This information does not constitute any obligation to Sematic and can be modified without prior notification. Sematic cannot be held responsible for any possible damages or claims caused to items or persons due to errors or misunderstandings within the contents of this instruction manual.

### © Sematic Italia Spa. Tutti i diritti sono riservati.

Sematic ritiene che le informazioni contenute in questo documento alla data della pubblicazione siano corrette. Tali informazioni non costituiscono impegno per la Sematic e possono essere modificate senza preavviso. Sematic non si ritiene responsabile per eventuali danni causati a persone o cose a seguito di inesattezze o errate interpretazioni relative al contenuto del presente manuale.



**Sematic Group:  
we care about  
your integrated solution!**

**Gruppo Sematic:  
ci preoccupiamo della vostra  
soluzione integrata!**

**COMPONENT SYSTEMS**

- Automatic lift doors
- Frame and frameless glass doors
- Enhanced car door operator solutions
- Complete cabins
- Car Frames
- Custom integrated packages
- Special lift doors, cabins and car frames

**COMPONENTI**

- Porte automatiche
- Porte in vetro totale e vetro intelaiato
- Soluzioni avanzate per operatori di cabina
- Cabine complete
- Arcate
- Pacchetti integrati di componenti
- Porte, cabine e arcate speciali

**ELEVATOR SYSTEMS & SUBSYSTEMS**

- Rope traction elevators
- Machineroomless roped elevators
- Modular hydraulic elevators
- Hydraulic elevators
- Panoramic elevators
- Hospital elevators
- Special executions

**SISTEMI & SOTTOSISTEMI PER ASCENSORI**

- Ascensori a fune
- Ascensori a fune senza sala macchina
- Ascensori modulari idraulici
- Ascensori idraulici
- Ascensori panoramici
- Ascensori per ospedali
- Esecuzioni speciali

**Index**

<b>1</b>	<b>PREFACE</b>				
<b>2</b>	<b>WHAT IS THE SEMATIC WIRELESS SYSTEM® SWS (PATENT PENDING)</b>		pag.		4
	2.1	General features	»		5
	2.2	Device description			
<b>3</b>	<b>CONNECTIONS FROM AND TO THE MAIN LIFT CONTROLLER AND EXTERNAL DEVICES</b>		»		7
	3.1	Connections from and to the Main Lift Controller and external devices			
	3.1.1	RS232			
	3.1.2	Wireless System - MASTER and SLAVE			
<b>4</b>	<b>PRELIMINARY OPERATIONS TO THE CONTROLLER FUNCTIONING AND OF THE CONTROLLER FUNCTIONING CHARACTERIZATION</b>				9

**1 PREFACE**

This manual has been drafted taking into account that the Company installing genuine Sematic products will comply with the following necessary requirements:

- personnel responsible for the installation and/or maintenance of the doors must be familiar with the General and Specific regulations in force on the subjects of work safety and hygiene (89/391/CEE - 89/654/CEE - 89/656/CEE);
- personnel responsible for the installation and/or maintenance must be familiar with the Sematic product and must have been trained by Sematic or by an authorized Sematic agent;
- installation equipment used must be in good working order with all measuring instruments calibrated (89/655/CEE).

**Sematic:**

- undertakes to update the present manual and send the customer copies of all new updates together with material;
- within its continuous product improvement policy, reserves the right to make changes to the designs and materials of its products. Sematic will give an agreed reasonable time to all its customers to allow them to adapt to the new changes their complementary current constructions;
- guarantees a good performance only of the original parts sold directly and correctly installed.

**Therefore:**

parts manufactured and/or added to the Sematic product without his direct control, or non-original parts based upon a Sematic design (even if supplied by authorised agents) cannot be considered under guarantee since the following conditions have not been ensured:

- 1 Quality control of raw material supply
- 2 Process control
- 3 Product control
- 4 Conformity tests according to Sematic specifications

**Furthermore, Sematic:**

- guarantees the performance life of its products only if correctly stored (indoors storage at temperatures ranging between -10 and +60 °C out of direct sunlight) and correctly installed;
- guarantees the perfect performance of the products installed in environments with temperatures between -10 and +60 °C and with a non-condensing, relative humidity level included between 20% and 80%.  
(Special note: for temperatures and humidity rates outside these ranges, please consult our Technical Dept.)

The present document has been drafted in accordance with the following EU Directives:

- 98/37/CE Machinery Directive and subsequent modifications (when applicable)
- 95/16/CEE Lifts Directive
- 93/68/CEE Markings
- 90/269/CEE Heavy loads handling
- Noise (Acoustic emission) 86/188/CEE modified according to Directive 98/24/CEE
- Electromagnetic compatibility 89/336/CEE

and with the following particular standards:

- EN81-1;
- EN81-2;
- prEN81-22
- EN12015/EN12016;
- EN13015 (Maintenance instruction for Lift and Escalators);
- EN954: Safety of Machinery;
- EN12445/EN12453 -Industrial, commercial and garage doors. swafety in use of power-operated doors (only for reference as not directly appliable).
- prA1: 2003 (PESSRRAL)
- prEN81-22: October 2003

Taking into account, during all project planning, the Risk Assessments relating to:

**A. RISKS OF MECHANICAL HAZARDS**

- Squeezing during operations
- Squeezing after Trapping caused by friction (glass panels)
- Cuts caused by sharp edges, or static sharp pieces

**B. RISKS OF ELECTRICAL HAZARDS**

- Persons in contact with energized parts (direct contact)
- Persons in contact with parts that become energized due to a fault (indirect contact)

**C. RISKS OF OVERHEATING****D. RISKS GENERATED BY NOISE****E. RISKS GENERATED BY VIBRATION****F. RISKS GENERATED BY MATERIALS AND SUBSTANCES**

## 2. WHAT IS THE SEMATIC WIRELESS SYSTEM® SWS (PATENT PENDING)

### 2.1. GENERAL FEATURES

Usually the cabin doors and the landing doors of a normal lift or of a sloping lift plant are coupled with a mechanical system which allows the cabin doors to jointly open the landing doors at every storey. This system envisages a motor and a coupling skate for the cabin door, whereas the landing doors are engaged through their own lock.

**The Sematic Wireless System® allows the control panel to check both cabin and landing doors when they face each other without any mechanical engagement.**

This system allows communication between cabin and landing doors, even though they operate with independent motorization and mechanics; the system works always in accordance to the Norm EN81, although the control panel signal arrives only to the cabin door, as with the traditional systems.

**Once the signal arrives, it is the cabin door itself to transmit it to the landing door which simultaneously opens.**

**This is possible thanks to two periferal small scale and weatherproof infra-red receiver-transmitter systems for the data exchange.**

Due to security reasons the communication system insulates the motor when the cabin is running and particularly when the cabin is not positioned in front of the landing door within the lock release zone.

As a rule it is advisable to ensure that the control panel sends the opening signal only after the communication between cabin and landing door is restored, the is when the cabin is within the lock release zone.

**The communication system is bidirectional and asymmetrical (type Master<>Slave) with the cabin door acting as Master and the landing door acting as Slave.**

Beside the bidirectional and asymmetrical transmission of opening and closing signals, the system envisages also incoming signals from obstacle surveying devices (such as photocells), which will synchronously work on both cabin and landing doors, although they are received only from one of them doors.

The nudging effect when an obstacle is detected is activated on both cabin and landing door and it requires the re-opening of both doors, even though only one of them is involved in the obstacle detection.

The door lock device is installed on both cabin and landing doors: this means that both doors cannot be manually opened without the apposite key.

**Therefore the Sematic Wireless System is suitable for person and good lifts with a slope included between 15° and 75° in comparison with the horizontal level, for doors with side engagement, the level of which is parallel to the cabin motion direction.**

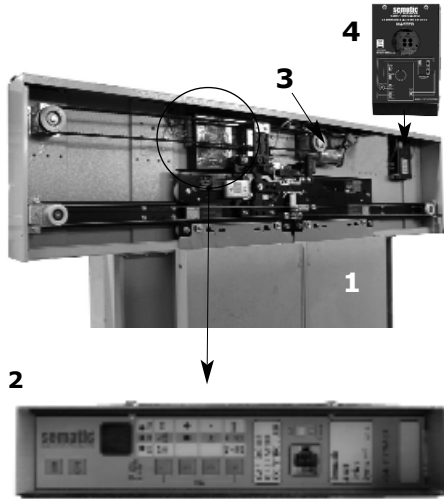
The Sematic Wireless System is a Sematic patent pending system which prevents the opening of the doors outside the lock release zone. The Sematic locking device complies with the Lift Directive 95/16/CE and the Norm EN-81-1/2:1998.

With the following specific standards:

- Lift Directive 95/16/CE Annex 3.1.
- Norm EN81-1/2:1998, par. 11.2.1, 8.9.3, 8.11.1, 8.11.2
- Norm 13015, Lift and Escalator Maintenance - Maintenance instruction criteria.

2.2 DEVICE DESCRIPTION

ENGLISH



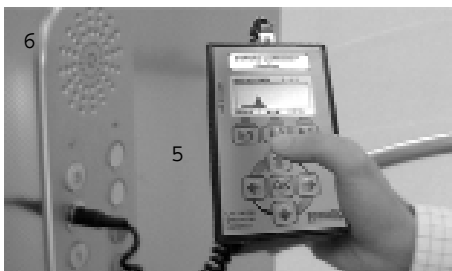
The system consists:

- of a car door operator (1)
- an Encoder controller electronic card with microprocessor (2),
- a DC motor (3) with optical Encoder feedback
- and a Wireless System (4)

The Sematic Drive System® automatically controls the opening and closing of the lift doors, monitoring the timing, current variations, speeds (high, low, acceleration and deceleration curves), various safety systems (reversingsystem, Limited Door Reversal etc.) and faults (high voltage, signal failure, ...).

There are two independent speed curve profiles for the opening and closing cycles which can be modified by means of the door controller push buttons or by means of the Sematic handset (an optional 8 digit keypad and display accessory which can be connected to the card by an RJ45 plug).

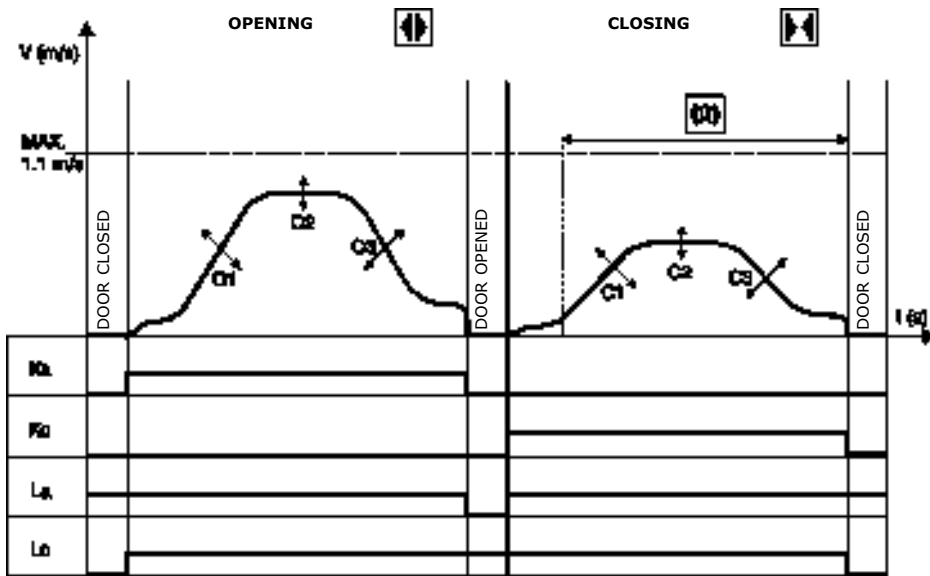
cod. B157AAEX01-SWS



The handset (5) is a key pad that allows viewing and modification of the function parameters stored in the controller.

It is important to use the Sematic handset for installation or maintenance, as it enables viewing and/or variation of the Encoder parameters, systems, and operation errors.

Furthermore, it is possible to use the Sematic handset directly from the inside of the car (6). Making it possible to monitor and modify the door operating parameters from a completely safe position, and also to control the movement of the coupled car and landing doors during their effective operating cycle.

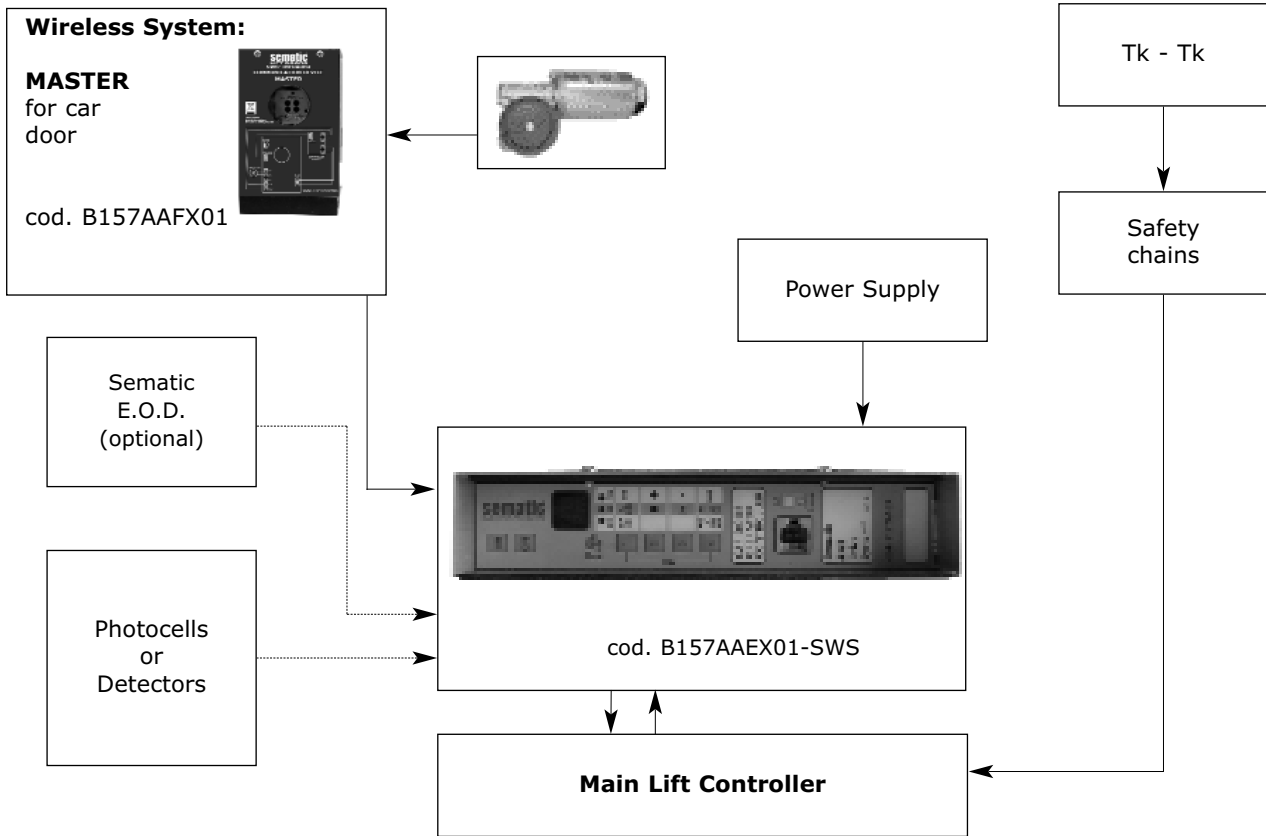


KEY	
Ka	Door opening
Kc	Door closing
La	Open limit
Lc	Close limit
	Closing cycle
	Active reversing system
	Opening cycle

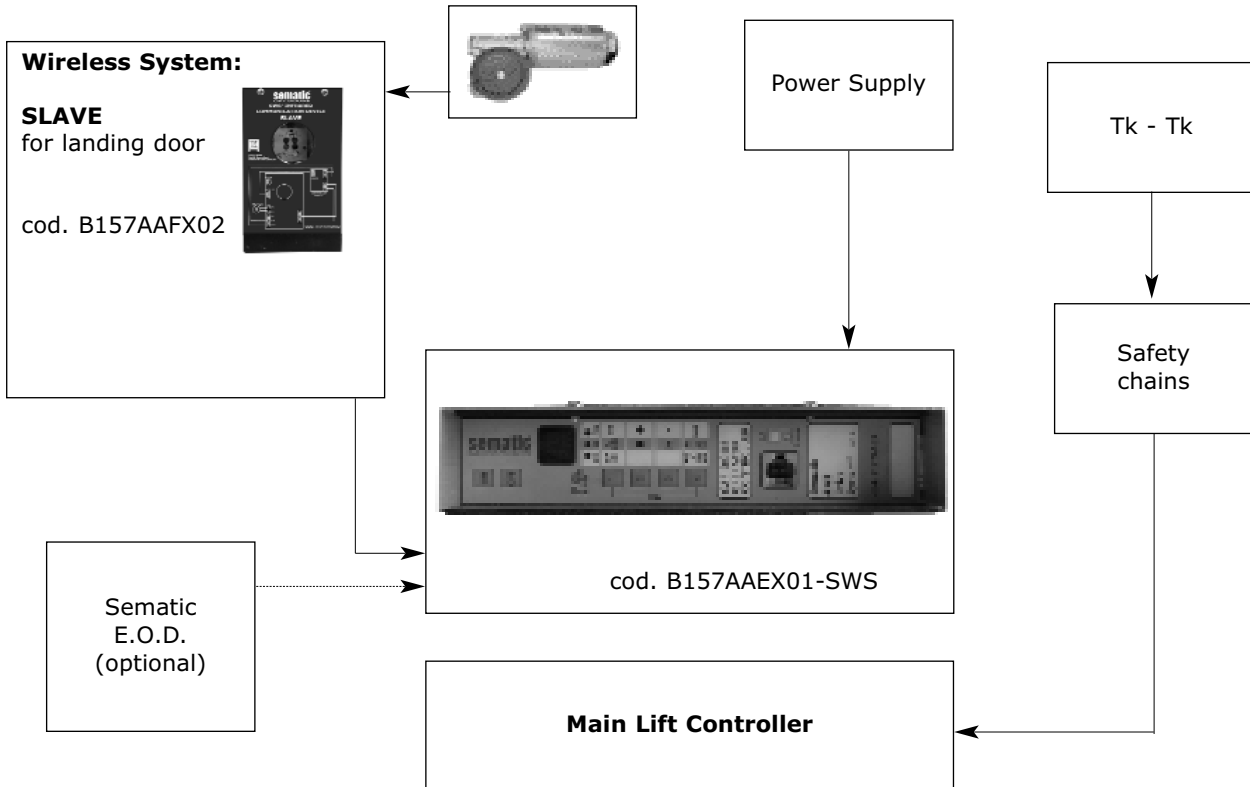
**3 CONNECTIONS FROM AND TO THE MAIN LIFT CONTROLLER AND EXTERNAL DEVICES**

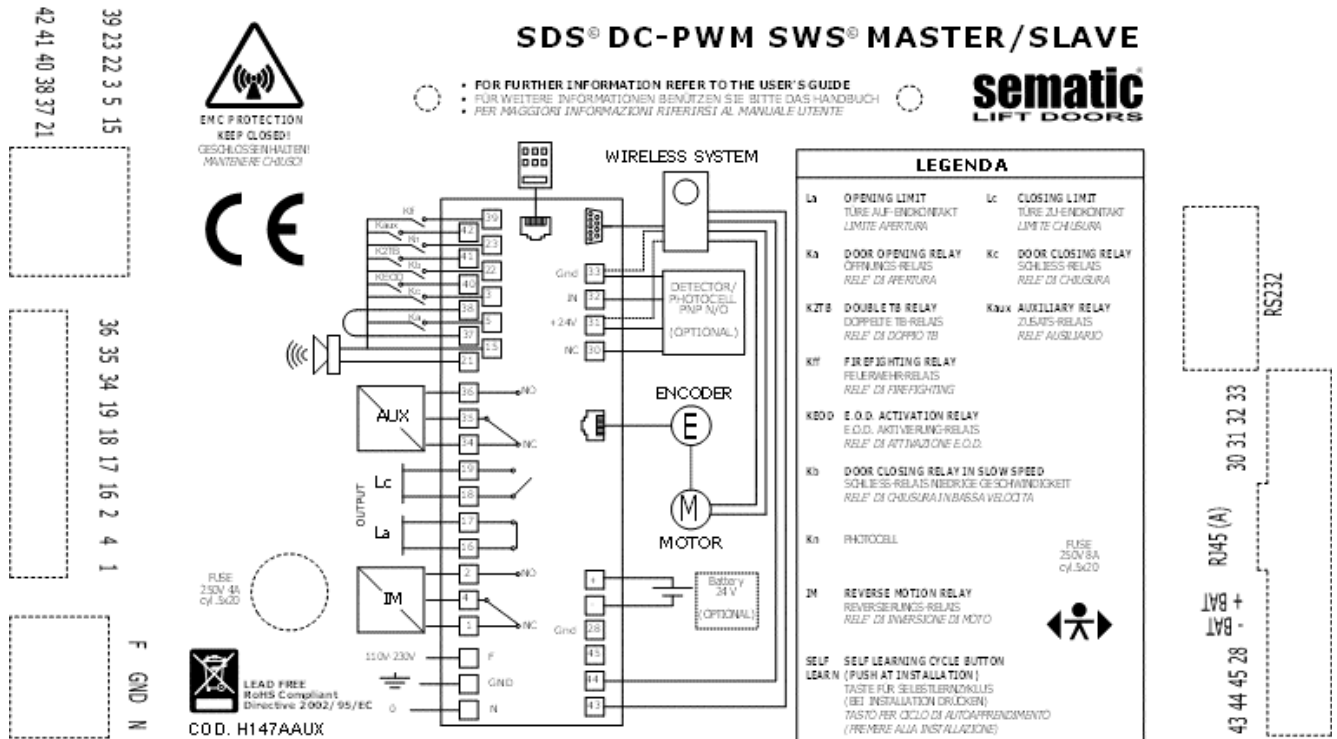
**ENGLISH**

**CAR DOOR**



**LANDING DOOR**





**3.1 Connections from and to the Main Lift Controller and external devices**

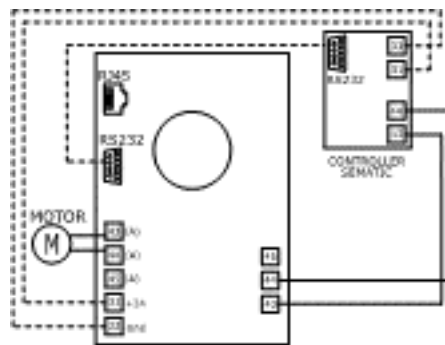
The connections to carry out are the same as for the Controller Sematic Drive System® (code 808-000-000) but with the following additions:

**3.1.1 RS 232**



It is used for the connection of the door controller and the Wireless System via RS232 (the controller for the SWS System has this additional outlet compared with the standard version of the Sematic Drive System® code B157AAEX01)

**3.1.2 Wireless System - MASTER and SLAVE**



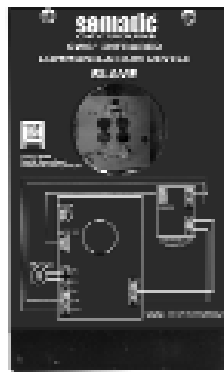
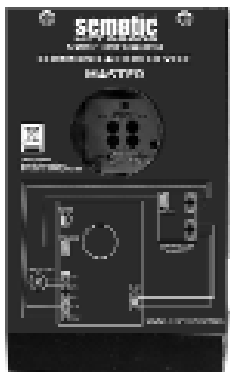
The wireless System allows infra-red communication between the cabin and landing doors.

The cabin door is equipped with a Wireless System called "Master" and the landing door with a Wireless System called "Slave"



The motor is connected to the Wireless System and is powered only if there is communication between Master and Slave (coupling conditions which determines the lock release zone).

This is due to security reasons in order no to allow the door movement outside the lock release zone.



#### 4. PRELIMINARY OPERATIONS TO THE CONTROLLER FUNCTIONING AND OF THE CONTROLLER FUNCTIONING CHARACTERIZATION

The operations of regulating and characterizing of the function and communication between motor and controller are possible only when the cabin door is coupled to the landing door and therefore the relevant Wireless Systems® communicate.

The system works with the controller Sematic Drive System 3.0® and the operations allowed are the same as described in the booklet 808-000-000

To check the correct plant functioning verify the following:

- Communication between the infrared sensors of Master and Slave: the doors work only when they are within the lock release zone (+ or - 110 mm. along the cabin movement direction).
- When the doors are beyond the lock release zone and therefore do not communicate with each other, they must not move even though a signal arrives from the main lift controller.

**Attention:** *the above condition is abnormal for the door controller which will signal an error (Motor Jerk Alarm) and then will auto-reset*

*By connecting the handset it is possible to visualize these signals.*

*As to the visualization and management of the door controller memorized alarms, please refer to the Sematic handbook Sematic Drive System® rel. 3 cod. 808-000-000*

- Alignment between cabin and landing door: these must open and close without any delay between themselves. The speed profiles can be adapted to meet this condition.

- The option SERIAL BUS under the menu PROFILE SETTING --> ADVANCED SETTING must be set as follows



- SWS MASTER for the cabin door (Master)
- SWS SLAVE for the landing door (Slave)

- The option REVERSING MOTION under the menu GENERAL OPTION must be set as:



- INTERNAL for the cabin door (Master)
- EXTERNAL for the landing door (Slave)



**Indice**

<b>1</b>	<b>PREMESSA</b>	pag.	12
<b>2</b>	<b>CHE COS'È IL SEMATIC WIRELESS SYSTEM® "SWS" (PATENT PENDING)</b>		
2.1	Generalità	»	13
2.2	Descrizione del dispositivo		
<b>3</b>	<b>INSTALLAZIONE E COLLEGAMENTI DA EFFETTUARE</b>	»	15
3.1	Collegamenti da e per il quadro di manovra e dispositivi esterni		
3.1.1	Porta RS232		
3.1.2	Wireless System - MASTER e SLAVE		
<b>4</b>	<b>OPERAZIONI PRELIMINARI AL FUNZIONAMENTO E DI CARATTERIZZAZIONE DEI FUNZIONAMENTO DEL CONTROLLER</b>	»	17

**1 PREMESSA**

La stesura di questo manuale è stata realizzata considerando che la Società che si fa carico dell'installazione dei prodotti Sematic risponda ai seguenti requisiti essenziali:

- le persone addette alla installazione e/o manutenzione delle porte devono essere a conoscenza delle norme Generali e Particolari vigenti in materia di sicurezza ed igiene del lavoro (89/391/CEE - 89/654/CEE - 89/656/CEE);
- le persone addette all'installazione e/o manutenzione devono conoscere il prodotto Sematic e devono essere state addestrate presso la Sematic o presso un rivenditore autorizzato Sematic;
- le attrezzature di montaggio utilizzate devono essere in stato di efficienza e gli strumenti di misura mantenuti sotto controllo (89/655/CEE).

**La Sematic:**

- si impegna a tenere aggiornato il presente manuale e ad inviare al Cliente copia dei nuovi aggiornamenti con il materiale;
- attraverso la propria politica di miglioramento del prodotto, si riserva il diritto di modificare disegni e materiale dello stesso. Sematic darà un tempo ragionevolmente sufficiente a tutti i propri clienti per poter adattare i loro prodotti complementari.
- garantisce il buon funzionamento unicamente per i prodotti originali venduti direttamente e correttamente installati.

**Pertanto:**

parti costruite e/o aggiunte al prodotto Sematic senza il suo diretto controllo, o parti costruite su disegno Sematic (anche se fornite da rivenditori autorizzati) ma non originali, non potranno essere garantite non essendo assicurati i seguenti aspetti essenziali:

- 1 Controllo in accettazione della materia prima
- 2 Controllo di processo
- 3 Controllo di prodotto
- 4 Collaudi di conformità a specifiche Sematic

**La Sematic, inoltre:**

- garantisce la durata nel tempo dei propri prodotti solo se correttamente immagazzinati (stoccati sottotetto ad una temperatura compresa tra -10 e +60 °C e non esposti al sole) e correttamente installati;
- garantisce il perfetto funzionamento dei prodotti installati in ambienti con temperature comprese tra -10 e +60°C e umidità relativa non condensante compresa tra il 20 e l'80%.  
(Nota: per temperature e gradi di umidità al di fuori da questa gamma consultate il ns. Ufficio Tecnico).

La stesura del presente documento è stata realizzata in conformità alle seguenti Direttive Comunitarie (UE):

- Direttiva Macchine 98/37/CE e successive modificazioni (ove applicabile)
- Direttiva Ascensori 95/16/CEE
  - Marcatura 93/68/CEE
  - Movimentazione carichi pesanti 90/269/CEE
  - Rumore (emissione acustica) 86/188/CEE modificata secondo la direttiva 98/24/CEE
  - Compatibilità elettromagnetica 89/336/CEE

ed alle seguenti norme particolari:

- EN81-1;
- EN81-2;
- prEN81-22
- EN12015/EN12016;
- EN13015 (Istruzioni di Manutenzione per ascensori);
- EN954: Safety of Machinery;
- EN12445/EN12453 -Porte e cancelli industriali, commerciali ed autorimessa - Sicurezza in uso di porte motorizzate; (a titolo di riferimento poiché non direttamente applicabile)
- prA1: 2003 (PESSRRAL)
- prEN81-22: Ottobre 2003

considerando, in fase di progettazione, i requisiti di sicurezza (Risk Assessment) relativi a:

**A. PERICOLI DI NATURA MECCANICA**

- Schiacciamento in fase di funzionamento
- Schiacciamento a causa di trascinarsi (vetro)
- Taglio per la presenza di spigoli vivi, taglienti o pezzi di forma aguzza anche se immobili

**B. PERICOLI DI NATURA ELETTRICA**

- Contatto di persone con elementi in tensione • (contatto diretto)
- Contatto di persone con elementi che si trovano in tensione in caso di guasto (contatto indiretto)

**C. PERICOLI DI NATURA TERMICA****D. PERICOLI GENERATI DAL RUMORE****E. PERICOLI GENERATI DA VIBRAZIONI****F. PERICOLI GENERATI DA MATERIALI E SOSTANZE**

## 2 CHE COS'È IL SEMATIC WIRELESS SYSTEM® SWS (PATENT PENDING)

### 2.1 GENERALITÀ

Tradizionalmente le porte di cabina e le porte di piano di un ascensore o di un impianto inclinato sono accoppiate da un sistema meccanico che permette alle porte di cabina di effettuare l'apertura congiuntamente alle porte di piano a ogni livello. Questo sistema è provvisto di un motore e uno scivolo di accoppiamento per quanto riguarda la cabina, mentre le porte di piano sono ingaggiate tramite la propria serratura.

**Il Sematic Wireless System® permette al quadro di manovra di controllare sia le porte di piano sia le porte di cabina quando queste sono posizionate una di fronte all'altra senza utilizzare un ingaggio meccanico.**

Il sistema permette la comunicazione tra la porta di piano e la porta di cabina, nonostante queste operino con motorizzazione e meccanica indipendente. La configurazione è in accordo con la norma EN81 e solamente la porta di cabina riceve i segnali dal quadro di manovra, come avviene tradizionalmente.

**Quindi è la stessa porta di cabina che, una volta acquisito il comando, lo comunica alla porta di piano che agisce simultaneamente.**

**Questo è possibile tramite due sistemi periferici ricetrasmittenti a infrarossi per lo scambio di dati; i dispositivi sono di dimensioni ridotte e ben protetti da agenti atmosferici.**

Per ragioni di sicurezza il sistema di comunicazione isola il motore mentre la cabina è in movimento e in particolare quando la cabina non è posizionata davanti alla porta di piano all'interno della zona di sbloccaggio.

È buona norma assicurarsi comunque che il quadro di manovra invii un segnale di apertura solo dopo che la comunicazione tra la porta di piano e la porta di cabina si è ripristinato, cioè la cabina è all'interno della zona di sbloccaggio.

**Il sistema di comunicazione è bidirezionale e asimmetrico (di tipo Master<>Slave) con la porta di cabina che funziona come Master e la porta di piano che funziona come Slave.**

Oltre alla trasmissione bidirezionale asimmetrica di segnali di apertura e chiusura, il sistema tiene conto anche dei segnali generati tramite congegni per il rilevamento di ostacoli (quali le fotocellule) i quali opereranno in modo sincrono su entrambe le porte, sia di piano sia di cabina, nonostante siano rilevati da una sola di queste.

Il dispositivo di inversione di moto in caso di rilevamento di un ostacolo è attivo sia sulla porta di cabina che sulla porta di piano e comporta la riapertura di entrambe anche se il rilevamento avviene solo da una di queste come indicato sopra.

Il dispositivo di blocco per porte è installato sia sulle porte di cabina che sulle porte di piano e questo fa sì che entrambe le porte non siano apribili manualmente senza l'utilizzo dell'apposita chiave.

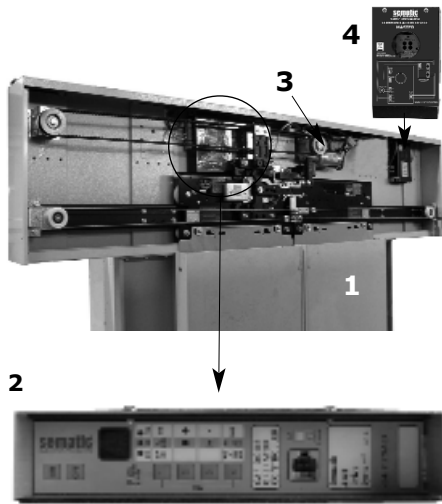
**Il Sematic Wireless System® è pertanto indicato per impianti adibiti al trasporto di persone e di cose dove l'inclinazione sia compresa tra 15° e 75° rispetto al piano orizzontale, porte a ingaggio laterale il cui piano è parallelo alla direzione del moto della cabina.**

Il sistema Sematic Wireless System® delle porte è un sistema sotto brevetto Sematic che evita l'apertura delle porte fuori dalla zona di sbloccaggio. Il dispositivo di blocco Sematic soddisfa i requisiti della Direttiva Ascensori 95/16/CE e della Norma EN81-1/2:1998.

I riferimenti normativi sono:

- Direttiva Ascensori 95/16/CE Allegato, 3.1
- Norma EN81-1/2:1998, par. 11.2.1, 8.9.3, 8.11.1, 8.11.2
- Norma EN13015 Manutenzione per ascensori e scale mobili - Criteri per le istruzioni di manutenzione.

## 2.2 DESCRIZIONE DEL DISPOSITIVO



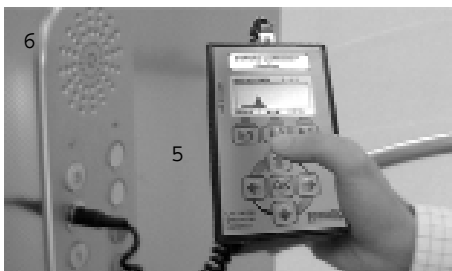
Il sistema è composto da:

- un operatore (1)
- una scheda elettronica a microprocessore (door controller - 2)
- da un motore in corrente continua (3) retroazionato con Encoder
- da un sistema Wireless (4)

L'apparecchiatura gestisce l'apertura e la chiusura di porte per ascensore in modo completamente automatico controllando i tempi, le correnti, le velocità (massima, bassa, rampe di accelerazione e decelerazione, ...), i diversi sistemi di sicurezza (inversione di moto, nudging, ...) e le anomalie di funzionamento (sovratensioni, protezione termica motore, connessioni interrotte, ...).

Per il ciclo di apertura ed il ciclo di chiusura sono gestiti due profili di curva indipendenti uno dall'altro con possibilità di modifiche tramite i pulsanti posti nel controller o tramite tastierino (optional - accessorio con visore e tastiera a 8 tasti collegabile alla scheda tramite RJ45).

cod. B157AAEX01-SWS

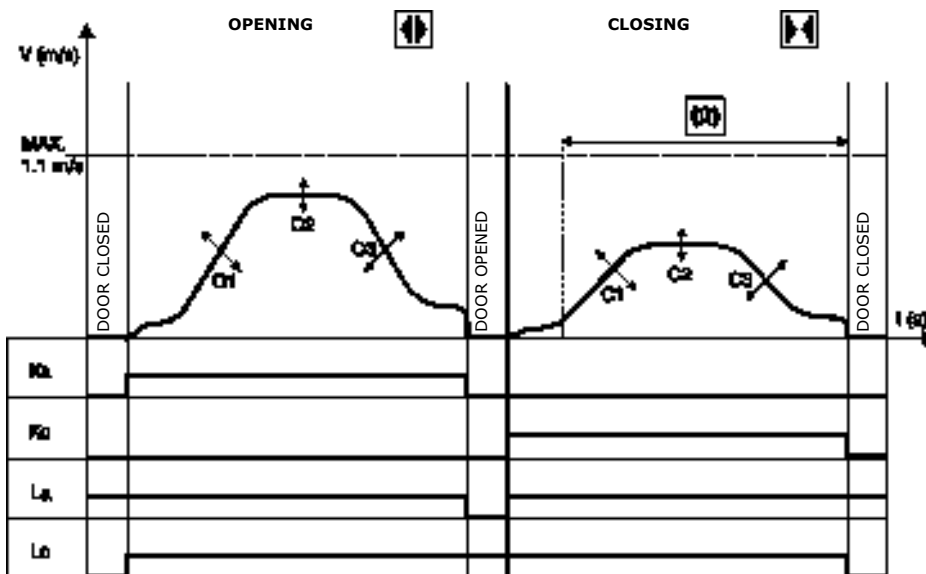


Il tastierino (5) è un terminale che permette di visualizzare e variare i parametri di funzionamento memorizzati nel controller.

È molto importante possedere il tastierino durante l'installazione o la manutenzione dell'impianto perché tramite esso è possibile impostare, variare o semplicemente visualizzare le scelte, i parametri, le impostazioni del controller e visualizzare gli errori occorsi durante il funzionamento.

Inoltre vi è la possibilità di utilizzare il tastierino direttamente dall'interno della cabina (6).

In questo modo ci si troverà ad operare in situazione di assoluta sicurezza e si potrà controllare il movimento delle porte accoppiate in situazione reale di funzionamento.

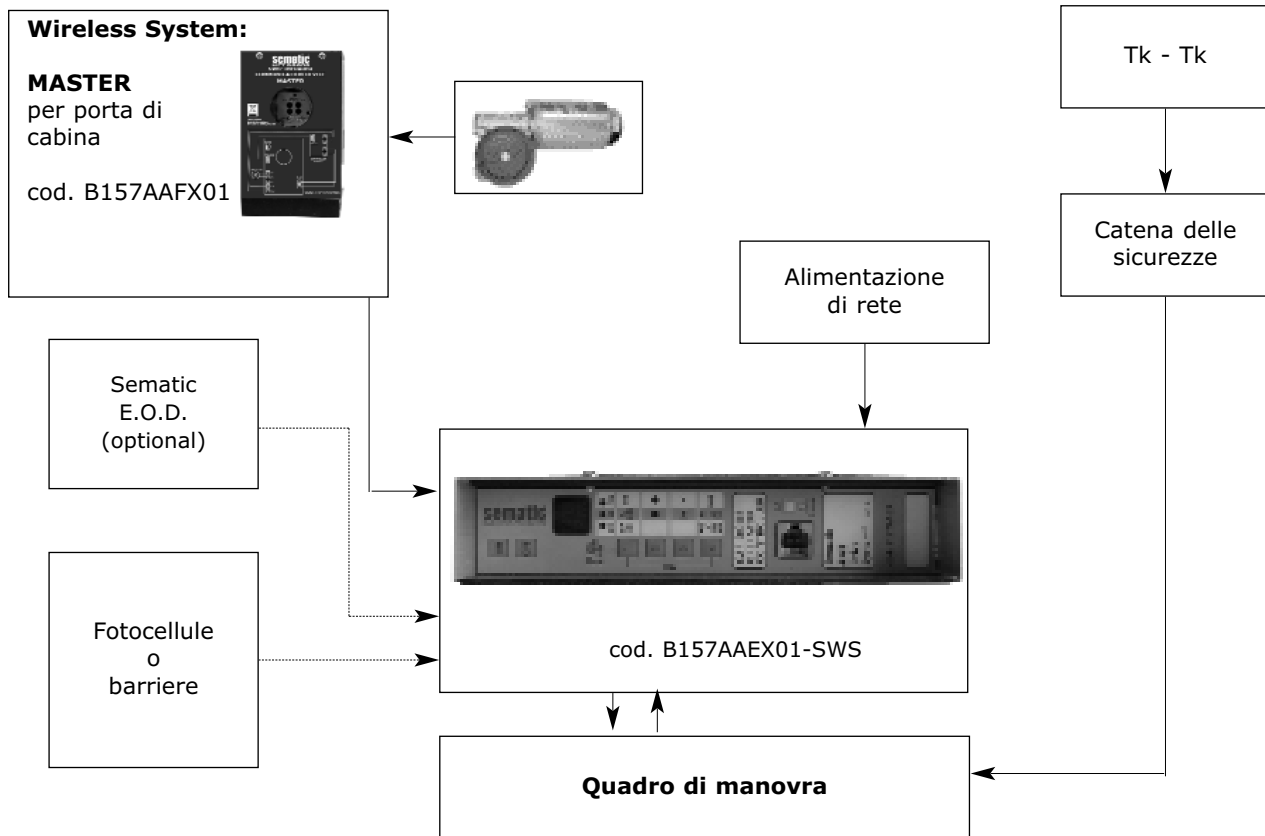


### LEGENDA

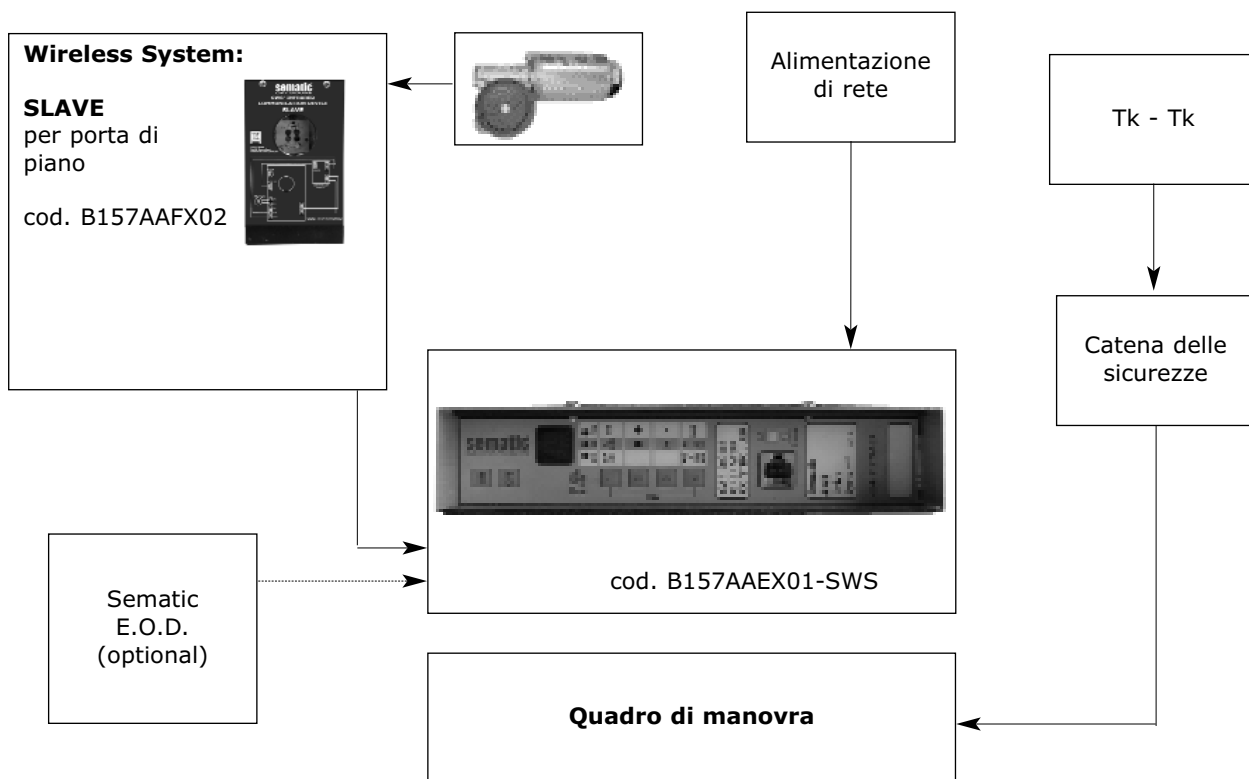
Ka	Porta in apertura
Kc	Porta in chiusura
La	Limite apertura
Lc	Limite chiusura
	Ciclo di chiusura
	Inversione di moto attiva
	Ciclo di apertura

**3 INSTALLAZIONE E COLLEGAMENTI DA EFFETTUARE**

**PORTA DI CABINA**

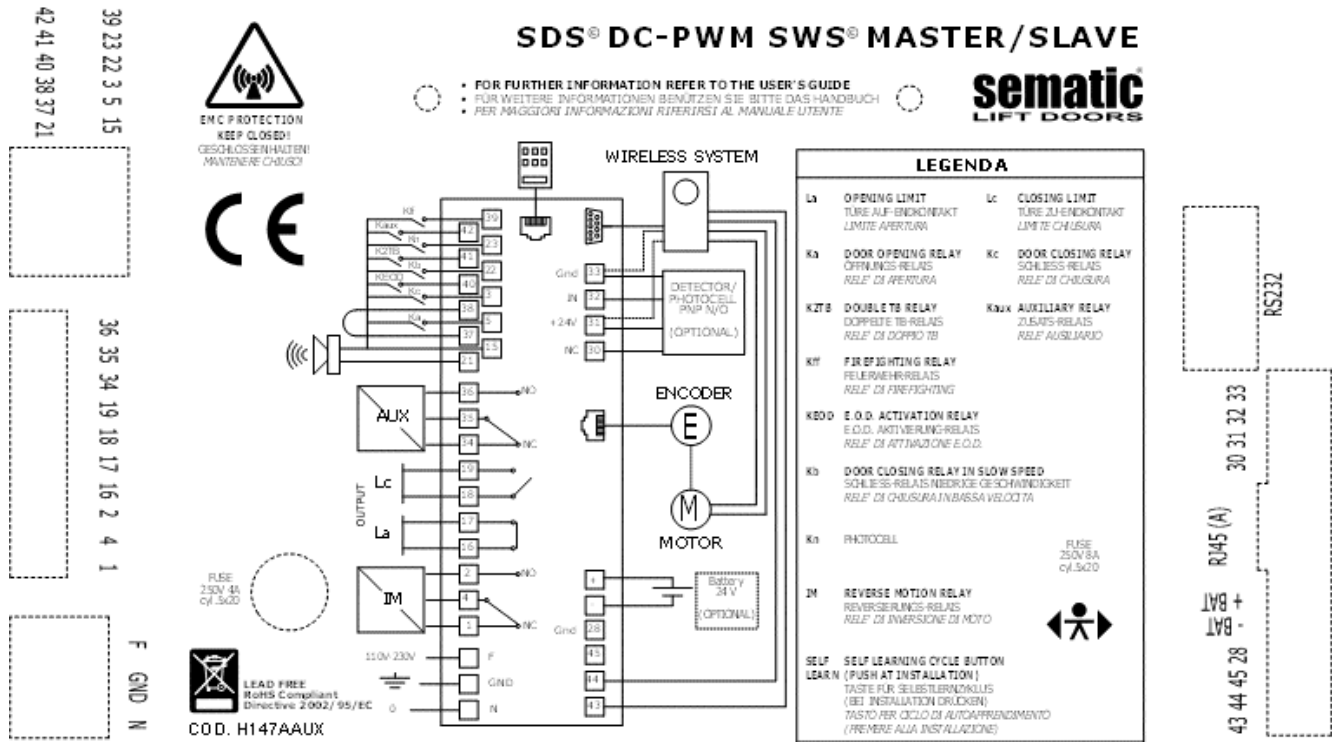


**PORTA DI PIANO**



**ITALIANO**

© SEMATIC • All rights reserved.  
 Changes can be made without notice.



### 3.1 Collegamenti da e per il quadro di manovra e dispositivi esterni

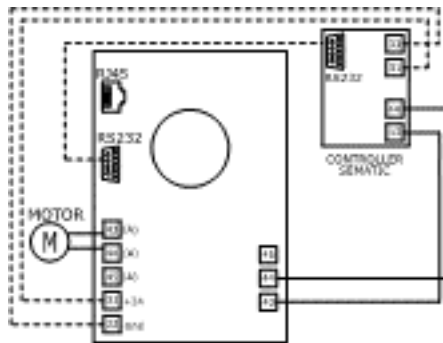
I Collegamenti da effettuare sono gli stessi previsti per il controller Sematic Drive System® (cod. 808-000-000) con i seguenti supplementi:

#### 3.1.1 Porta RS232



Utilizzata per il collegamento del controller della porta e Wireless System via RS232 (il controller per il Sematic Wireless System® ha questa porta in più rispetto alla versione standard Sematic Drive System® cod. B157AAEX01).

#### 3.1.2 Wireless System - MASTER e SLAVE

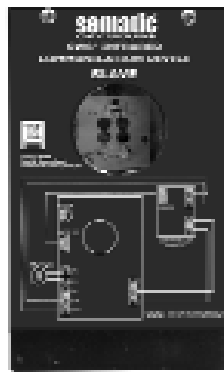
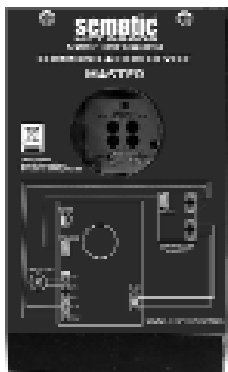


Il Wireless System permette la comunicazione a infrarossi fra la porta di cabina e la porta di piano.

La porta di cabina è dotata di un Wireless System denominato "Master" mentre la porta di piano è dotata di un Wireless System denominato "Slave".

**Il motore viene collegato al Wireless System e risulta alimentato solo se c'è comunicazione tra Master e Slave** (condizione di accoppiamento che determina la zona di sbloccaggio).

Questo viene fatto per sicurezza in modo da non rendere possibile il movimento delle porte fuori dalla zona di sbloccaggio.



#### 4. OPERAZIONI PRELIMINARI AL FUNZIONAMENTO E DI CARATTERIZZAZIONE DEL FUNZIONAMENTO DEL CONTROLLER

Le operazioni di regolazione e caratterizzazione del funzionamento e la comunicazione tra motore e controller sono possibili solo quando la porta di cabina è accoppiata alla porta di piano e quindi i rispettivi Wireless System® comunicano.

Il sistema funziona con il controller Sematic Drive System 3.0 e le operazioni consentite sono quelle descritte nel libretto 808-000-000.

Per verificare il corretto funzionamento dell'impianto controllare:

- comunicazione tra i sensori ad infrarossi Master e Slave: le porte funzionano solo quando sono all'interno della zona di sbloccaggio (+ o - 110 mm lungo la direzione di moto della cabina).
- Quando sono oltre la zona di sbloccaggio e quindi non comunicano fra loro le porte non si devono muovere anche in presenza di segnale proveniente dal quadro di manovra generale.

**Attenzione:** la condizione di cui sopra è anomala per il controller master collegato al quadro di manovra, che segnala un errore (Allarme Strappo Motore) autoresetandosi. Collegando il tastierino è possibile visualizzare queste segnalazioni. Per la visualizzazione e la gestione degli allarmi memorizzati dal controller delle porte si faccia riferimento al manuale del Sematic Drive System® rel. 3.0 cod. 808-000-000.

- allineamento tra porta di piano e porta di cabina: queste ultime devono aprire e chiudere senza ritardi una rispetto all'altra. I profili di velocità possono essere adattati per soddisfare questa condizione.
- le OPZIONI BUS SERIALE sotto il menù IMPOSTAZIONE PROFILI -> IMPOSTAZIONI AVANZATE deve essere impostata come:



- SWS MASTER per la porta di cabina (Master)
- SWS SLAVE per la porta di piano (Slave)

- l'opzione INVERSIONE DI MOTO sotto il menù OPZIONI GENERALI deve essere impostata come:



- INTERNA per la porta di cabina (Master)
- ESTERNA per la porta di piano (Slave)





**REVISED INSTRUCTION PROPOSAL FOR THIS HANDBOOK**

ÄNDERUNGSVORSCHLAG ZU DIESEM HANDBUCH

PROPOSTA DI REVISIONE AL PRESENTE LIBRETTO

- NOTICE OF NON CONFORMING PRODUCT** / SIGNALISIERUNG EINES NICHT ÜBEREINSTIMMENDEN PRODUKTES / *SEGNALAZIONE DI PRODOTTO NON CONFORME*
- NOTICE OF IRREGULAR EVENT** / SIGNALISIERUNG VON ANOMALIEN / *SEGNALAZIONE DI EVENTO ANOMALO*

**Date** / Datum / *Data* \_\_\_\_\_

**Filled in** / ausgestellt von / *presentata da* \_\_\_\_\_

**Order reference** / Auftragsnummer / *Riferimento ordine* \_\_\_\_\_

**Installation site** / Installationsort / *Luogo di installazione:*

- Town** / Stadt / *città* \_\_\_\_\_
- External environment** / externe Installation / ambiente esterno all'edificio
- Internal environment** / interne Installation / ambiente interno all'edificio
- Ship** / Schiff / *nave*

**PROBLEM FOUND**

FESTGESTELLTE PROBLEME

*PROBLEMA RISCONTRATO*

**ADOPTED SOLUTION**

VORGESCHLAGENE LÖSUNG

*SOLUZIONE ADOTTATA*

**Note:** for changes or additions to the product, please see the foreword of this handbook. Sematic will not accept any debit note and will not be responsible for changes which have been made without our written approval.

Hinweis: für Produkt-Änderungen oder Zusätze gilt das im Vorwort dieses Handbuch beschriebene. Sematic akzeptiert keine in Rechnung gestellten Änderungen, noch erklärt sie sich verantwortlich, falls sie nicht vorher schriftlich zugesagt wurden.

*Nota: per modifiche o aggiunte al prodotto vale quanto indicato nella premessa al presente manuale. Sematic non accetterà addebiti né si riterrà responsabile per modifiche eseguite senza nostra approvazione scritta.*

**DESCRIPTION OF THE PROPOSED REVISION**

BESCHREIBUNG DES ÄNDERUNGS-VORSCHLAGES

*DESCRIZIONE DELLA PROPOSTA DI REVISIONE*

**ENCLOSURES**

BEILAGEN

*ALLEGATI*





[www.sematic.com](http://www.sematic.com)



UNI EN ISO 9001  
APPROVED BY IMQ 0051  
LIFT DIRECTIVE 95/16/EC  
ANNEX IX (Module H)



ISO 14001

