

les codes erreurs centrale BFT ?

Code erreur	DESCRIPTION	CAUSE	QUE FAIRE
ERF9	Surintensité sortie serrure électrique	<ul style="list-style-type: none"> - Serrure non adaptée avec une absorption de courant élevée - Sortie 24V, 24V safe et/ou serrure électrique en court circuit 	<ul style="list-style-type: none"> - Vérifier le câblage de la serrure électrique - Utiliser une serrure électrique de 2A max - Vérifier et substituer l'éventuelle serrure électrique en court circuit - Vérifier si les dispositifs reliés à la sortie 24V safe ne sont pas en court circuit - Réparations: substituer les composants du circuit de la sortie 24V safe et serrure électrique
ER01	Echec du test des photocelluies	Le changement de contact du relais de la photocellule n'a pas été effectué ou bien a été effectué en dehors du temps prévu	<ul style="list-style-type: none"> - Vérifier si le branchement des photocellules a été fait en 5 fils - Vérifier si le menu logique «test phot» est sur ON - Vérifier s'il y a un probleme hardware sur les photocellules - Vérifier si le 24V est présent et si le 24V safe est présent lors du Start - Réparation: substitution du relais ou des composants du circuit d'alimentation 24Vou 24V safe ou des composants du circuit d'entrée
ER02	Echec du test BAR	Le changement de contact des sécurités (barre) n'a pas été effectué ou bien a été effectué en dehors du temps prévu	<ul style="list-style-type: none"> - Vérifier le branchement barre vérifiée - Vérifier si le menu logique «test bar» est sur ON - Vérifier s'il y a un problème sur les barres - Vérifier si le 24V est présent et si le 24V safe est présent lors du Start - Réparation: substitution du relais ou des composants du circuit d'alimentation 24Vou 24V safe ou des composants du circuit d'entrée
ER03	Echec du test photocellules en ouverture	Le changement de contact du relais de la photocellule branchée sur l'entrée photocellule en ouverture n'a pas été effectué ou bien a été effectué en dehors du temps prévu	<ul style="list-style-type: none"> - Vérifier si le branchement des photocellules en ouverture a été fait en 5 fils - Vérifier si le menu logique «test phot en ouverture» est sur ON - Vérifier s'il y a un probleme hardware sur les photocellules - Vérifier si le 24V est présent et si le 24V safe est présent lors du Start - Réparation: substitution du relais ou des composants du circuit d'alimentation 24Vou 24V safe ou des composants du circuit d'entrée
ER04	Echec du test photocellules en fermeture	Le changement de contact du relais de la photocellule branchée sur l'entrée photocellule en fermeture n'a pas été effectué ou bien a été effectué en dehors du temps prévu	<ul style="list-style-type: none"> - Vérifier si le branchement des photocellules en fermeture a été fait en 5 fils - Vérifier si le menu logique «test phot en fermeture» est sur ON - Vérifier s'il y a un probleme hardware sur les photocellules - Vérifier si le 24V est présent et si le 24V safe est présent lors du Start - Réparation: substitution du relais ou des composants du circuit d'alimentation 24Vou 24V safe ou des composants du circuit d'entrée
ER05	Echec du test bar sur le moteur esclave (connexion vantaux en tete beche)	Le changement de contact des sécurités (barre) branchées sur la centrale esclave n'a pas été effectué ou bien a été effectué en dehors du temps prévu	<ul style="list-style-type: none"> - Vérifier le branchement barre vérifiée sur la centrale esclave - Vérifier si le menu logique "test bar" est sur ON - Vérifier s'il y a un problème sur les barres branchées sur la centrale esclave - Vérifier si le 24V est présent et si le 24V safe est présent lors du Start sur la centrale esclave - Réparation: substitution du relais ou des composants du circuit d'alimentation 24Vou 24V safe ou des composants du circuit d'entrée
ER10	Echec du test du relais de marche du moteur 1	<ul style="list-style-type: none"> - Problème sur le circuit de commande du relais de marche du moteur 1 - Contacts du relais collés - Mosfet en court circuit 	<ul style="list-style-type: none"> - Vérifier et retirer les causes des éventuelles absorptions élevées du moteur 1 - Réparation: Substitution du relais, des composants du circuit de commande du relais, mosfet
ER11	Echec du test de la résistance de shunt et du mosfet du moteur 1	<ul style="list-style-type: none"> - Problème sur la résistance de shunt, mosfet moteur 1 - Résistance de shunt en court circuit ou en circuit ouvert - Mosfet en circuit ouvert - Problème hardware du circuit d'amplification du shunt - Tension hors tolérance de +/-15% 	<ul style="list-style-type: none"> - Vérifier la tension d'alimentation (tolérance de +/- 10%) - Vérifier le moteur 1 et/ou les branchements - Réparations: Substitution de la résistance de shunt, des composants du circuit d'amplification du shunt, mosfet
ER15	Echec du test du relais de marche du moteur 2	<ul style="list-style-type: none"> - Problème sur le circuit de commande du relais de marche du moteur 2 - Contacts du relais collés - Mosfet en court circuit 	<ul style="list-style-type: none"> - Vérifier et retirer les causes des éventuelles absorptions élevées du moteur 2 - Réparation: Substitution du relais, des composants du circuit de commande du relais, mosfet
ER16	Echec du teste de la résistance de shunt et du mosfet du moteur2	<ul style="list-style-type: none"> - Problème sur la résistance de shunt et du mosfet du moteur2 -Résistance de shunt en court circuit ou en circuit ouvert -Mosfet en circuit ouvert - Problème hardware du circuit d'amplification du shunt - Tension hors tolérance de +/- 15% 	<ul style="list-style-type: none"> - Vérifier la tension d'alimentation (tolérance de +/- 10%) - Vérifier le moteur 2 et ou les branchements - Réparations: Substitution de la résistance de shunt, des composants du circuit d'amplification du shunt, mosfet

Code erreur	DESCRIPTION	CAUSE	QUE FAIRE
ER18	Câble fin de course pas raccordé ou abîmé	- Problème de communication pour le signal du moteur/contact du fin de course 1	- Vérifier le contact du fin de course et/ou le raccordement du moteur. - Remplacer le fi de course, le câble.
ER19	Câble fin de course pas raccordé ou abîmé	- Problème de communication pour le signal du moteur/interrupteur du fin de course 2	- Vérifier le contact du fin de course et/ou raccordement du moteur - Remplacer le fin de course, le câble
ER20-GIUNO	Aucune communication reçue du fin de course	- Problème avec le fin de course, le câble ou les connexions	Vérifier les obstacles, frottements ou autres obstacles qui freinent la marche du moteur.
ER20	Encoder du moteur 2 en arrêt	- Le mouvement de l'opérateur est trop lent ou arrêté par rapport au fonctionnement programmé	- Vérifier si des obstacles, des frottements ou autres freinent la course de l'opérateur - Choisir une vitesse plus élevée du moteur 2
ER21	Echec de la vérification de l'encodeur du moteur 2	- Câbles de l'encodeur (alimentation) débranchés - Problèmes hardware (alimentation et/ou signal) sur la carte encodeur ou sur la carte de commande du moteur	- Vérifier les branchements et les câbles de l'encodeur - Substitution de la carte encodeur - Réparation: substitution des composants du circuit de gestion de l'encodeur
ER22	Direction de l'encodeur contraire à la direction du mouvement du moteur 2	- Câbles d'alimentation du moteur ou du signal de l'encodeur inversés	-Inverser les polarités de l'alimentation du moteur 2 ou du signal de l'encodeur
ER25	Encoder du moteur 1 en arrêt	- Le mouvement de l'opérateur est trop lent ou arrêté par rapport au fonctionnement programmé	-Vérifier si des obstacles, des frottements ou autres freinent la course de l'opérateur Choisir une vitesse plus élevée du moteur 1
ER26	Echec de la vérification de l'encodeur du moteur 1	- Câbles de l'encodeur (alimentation) débranchés -problèmes hardware (alimentation et/ou signal) sur la carte encodeur ou sur la carte de commande du moteur	- Vérifier les branchements et les câbles de l'encodeur -Substitution de la carte encodeur -Réparation: substitution des composants du circuit de gestion de l'encodeur
ER27	Direction de l'encodeur contraire à la direction du mouvement du moteur 1	- Câbles d'alimentation du moteur ou du signal de l'encodeur inversés	-Inverser les polarités du moteur 1 ou du signal de l'encodeur
ER30	Détection d'obstacle du moteur 2 en ouverture	Empêchement du mouvement normal du moteur 2 durant l'ouverture	- Vérifier et retirer les éventuels obstacles - Vérifier et retirer les éventuels frottements ou autres qui demandent un couple moteur supérieur à celui programmé - Augmenter la valeur de couple du moteur 2
ER31	Détection d'obstacle du moteur 2 en fermeture	Empêchement du mouvement normal du moteur 2 durant la fermeture	- Vérifier et retirer les éventuels obstacles - Vérifier et retirer les éventuels frottements ou autres qui demandent un couple moteur supérieur à celui programmé - Augmenter la valeur de couple du moteur 2
ER32	Détection d'obstacle du moteur 2 en ouverture et durant le ralenti	Empêchement du mouvement normal du moteur 2 durant l'ouverture et le ralenti	- Vérifier et retirer les éventuels obstacles - Vérifier et retirer les éventuels frottements ou autres qui demandent un couple moteur supérieur à celui programmé - Augmenter la valeur de couple du moteur 2
ER33	Détection d'obstacle du moteur 2 en fermeture et durant le ralenti	Empêchement du mouvement normal du moteur 2 durant la fermeture et le ralenti	- Vérifier et retirer les éventuels obstacles - Vérifier et retirer les éventuels frottements ou autres qui demandent un couple moteur supérieur à celui programmé - Augmenter la valeur de couple du moteur 2
ER35	Détection d'obstacle du moteur 1 en ouverture	Empêchement du mouvement normal du moteur 1 durant l'ouverture	- Vérifier et retirer les éventuels obstacles - Vérifier et retirer les éventuels frottements ou autres qui demandent un couple moteur supérieur à celui programmé - Augmenter la valeur de couple du moteur 1
ER36	Détection d'obstacle du moteur 1 en fermeture	Empêchement du mouvement normal du moteur 1 durant la fermeture	- Vérifier et retirer les éventuels obstacles - Vérifier et retirer les éventuels frottements ou autres qui demandent un couple moteur supérieur à celui programmé - Augmenter la valeur de couple du moteur 1
ER37	Détection d'obstacle du moteur 1 en ouverture et durant le ralenti	Empêchement du mouvement normal du moteur 1 durant l'ouverture et le ralenti	- Vérifier et retirer les éventuels obstacles - Vérifier et retirer les éventuels frottements ou autres qui demandent un couple moteur supérieur à celui programmé - Augmenter la valeur de couple du moteur 1
ER38	Détection d'obstacle du moteur 1 en fermeture et durant le ralenti	Empêchement du mouvement normal du moteur 1 durant la fermeture et le ralenti	- Vérifier et retirer les éventuels obstacles - Vérifier et retirer les éventuels frottements ou autres qui demandent un couple moteur supérieur à celui programmé - Augmenter la valeur de couple du moteur 1

Code erreur	DESCRIPTION	CAUSE	QUE FAIRE
ER40	Protection thermique - l'opérateur finit la manoeuvre puis se bloque	<ul style="list-style-type: none"> - La fréquence d'utilisation est supérieure à celle prévue - Une absorption de courant du moteur trop élevée est relevée en quelques manoeuvres 	<ul style="list-style-type: none"> -Attendre le refroidissement du moteur -Respecter la fréquence d'utilisation reportée sur l'étiquette du moteur -Vérifier et retirer les éventuels frottements ou autres qui provoquent une absorption élevée du moteur -Vérifier si le choix du moteur correspond aux caractéristiques du portail
ER41	Protection thermique immédiate - l'opérateur se bloque pendant la manoeuvre en cours	<ul style="list-style-type: none"> - La fréquence d'utilisation est supérieure à celle prévue, avec une probabilité élevée de problème supplémentaire, qui provoque un arrêt immédiat de l'opérateur - Absorption élevée de courant pendant la fin de la manoeuvre qui suit une erreur 40 	<ul style="list-style-type: none"> - Attendre le refroidissement du moteur - Vérifier et retirer les éventuels frottements ou autres qui provoquent une absorption élevée du moteur - Vérifier si le choix du moteur correspond aux caractéristiques du port
ER61	Fonctionnement à batterie	<ul style="list-style-type: none"> - L'alimentation externe est absente 	<ul style="list-style-type: none"> -Vérifier l'alimentation du réseau, après quelques manoeuvres les batteries se vident
ERF0	Les deux fins de course sont actifs	<ul style="list-style-type: none"> - Les deux fins de course signalent un contact ouvert - Problème hardware circuit d'entrée des fins de course 	<ul style="list-style-type: none"> - Vérifier le câblage et/ou les contacts des fins de course - Réparation: substituer les composants du circuit d'entrée
ERF1	Fin de course non libéré après le début de la manoeuvre	<ul style="list-style-type: none"> - Contact du dernier fin de course intercepté ne s'est pas refermé après une commande de start - Moteur débloquent - Problème hardware du circuit d'entrée des fins de course 	<ul style="list-style-type: none"> - Vérifier le câblage et/ou les contacts des fins de course ou du moteur - Rebloquer le moteur - Réparations: substituer les composants du circuit d'entrée
ER50	Erreur de communication	<ul style="list-style-type: none"> - Erreur de câblage entre les cartes d'expansion série (SCS) -Problème dans le circuit de gestion de communication série - Perturbations sur les câbles série 	<ul style="list-style-type: none"> -Vérifier le câblage et la position des cartes d'expansion série - Vérifier le réglage des paramètres et logiques de la centrale -Substituer les cartes d'expansion série -Réparation: Substitution des composants du circuit de communication série de la carte de commande
ER70	Erreur générique du contrôle interne du système	Hardware et fonctionnement microprocesseur défectueux	Réparation: remplacez Microprocesseur, EEPROM, Oscillateur
ER71	Erreur générique EEPROM	Hardware et fonctionnement microprocesseur défectueux	Réparation: remplacez Mircoprocesseur, EEPROM , Oscillateur
ER72	Erreur EEPROM selon les critères de fonctionnement du système	Hardware et fonctionnement microprocessur défectueux	-Vérifier le fnctionnement après une remise e paramètre USINE. Réparation : remplacez Microprocesseur, EEPROM ,Oscillateur
ER73	Erreur EEPROM pendant le fonctionnement	hardware et fonctionnement microprocesseur défectueux	- Vérifier le fonctionnement après une remise en paramètre USINE - Réparation: remplacez Microprocesseur, EEPROM,Oscillateur
ER74	Erreur générique MICRO	Hardware et fonctionnement microprocesseur défectueux	-Réparation: remplacez Microprocesseur, EEPROM,Oscillateur
ER75	Erreur générique OSCILLATEUR	Hardware et fonctionnement microprocesseur défectueux	Réparation: remplacez Microprocesseur,EEPROM,Oscillateur
ERF2	Fin de course non libéré après le début de la manoeuvre sur le moteur ESCLAVE en fonctionnement face à face		
ERF9	Surintensité sortie serrure électrique	<ul style="list-style-type: none"> -Serrure non adaptée pour une absorption de courant élevé - Sortie 24V, -24V safe et/ou serrure électrique en court circuit 	<ul style="list-style-type: none"> - Vérifier le le câblage de la serrure électrique - Utiliser une serrure électrique de 2A max - Vérifier et substituer l'éventuelle serrure électrique en court circuit - Vérifier si les dispositifs reliés à la sortie 24V safe ne sont pas en court circuit Réparations: substituer les omposants du circuit de la sortie 24V safe et serrure électrique
ER1A	Pas de synchronisation à partir de l'alimentation principale 230V ou 120V	Cela peut être un problème de l'alimentation principale, l'absence de synchronisation ou une panne sur le composantimpliqué pour la synchronisation sur la carte.	<ul style="list-style-type: none"> - Si l'erreur ne disparaît pas, remplacez la carte - Vérifiez la synchronisation à partir de l'alimentation principale
EROOTE	Carte en mode test	Problème Firmware	Mettre à jour la carte avec le Firmware correspondant
ER7X	Conformément à la norme EN60335-2-103 qui gère les softwares liés à la classe B, de nouveaux contrôles ont été ajoutés dans les firmwares afin que nous puissions également certifier du firmware inclus dans la carte. Les contrôles sont obligatoires lorsque le microprocesseur gère la fonction de sécurité. Avec ce contrôle fait à partir du firmware sur les routines et les processus, il a été également créé un nouveau groupe d'erreurs à partir du chiffre 7x. Les commandes sont faites sur le microprocesseur et sur ses composants annexes comme la mémoire RAM, la mémoire flash, le registre système, le compteur de programmes et l'oscillateur. Les contrôles de ces composants et processus sont effectués automatiquement toutes les heures ou après chaque remise à zéro lorsque le moteur ne fonctionne pas.		

