



Schindler 3100/3300/3600/5300/6300  
Bionic 5, Rel. 04/05/06/07/09  
Bionic 6, Rel. 01  
EI Configuration and Diagnostics  
Quick Reference K 608208\_12  
Edition 10-2015

Priansyah F481



Schindler

Pisah F481

Disiapkan	23.09.15	naidura	Lead Office	Classification	Document Owner
Ditinaju	23.09.15	nicolaca			INVENTIO AG
Norms chkd	23.09.15	plattle	EIM	11200	CH-6052
dikeluarkan	17.10.15	staudema			Hergiswil

Modifikasi	10	11	12		
KA No.	107430	252038	252071		
Tanggal KA	05.02.11	06.02.2015	17.10.2015		

Copyright © 2015 INVENTIO AG

All rights reserved.

INVENTIO AG, Seestrasse 55, CH-6052 Hergiswil, owns and retains all copyrights and other intellectual property rights in this manual. It shall only be used by SCHINDLER personnel or authorized SCHINDLER agents for purposes which are in the interest of SCHINDLER.

Any reproduction, translation, copying or storing in data processing units in any form or by any means without prior permission of INVENTIO AG is regarded as infringement and will be prosecuted.

Priansyah F481

# Contents

<b>1 General Information .....</b>	<b>6</b>
1.1 Safety Advice .....	6
1.2 About this Quick Reference .....	9
1.2.1 Copyright and Use of this Booklet .....	9
1.2.2 Application Range of this Booklet .....	9
1.2.3 Released and available Options .....	9
1.2.4 Further Information and Support .....	10
1.3 Posisi HMI .....	11
1.4 Fungsi OEM ( $\geq$ V9.8x) .....	12
1.4.1 OEM Levels dan deskripsi .....	12
1.4.2 OEM Level Accessibility .....	12
1.5 PCB Overview .....	13
1.6 Fixtures .....	14
1.7 SW and HW version .....	15
1.8 Remote Monitoring .....	16
1.9 Documentation and Software .....	16
<b>2 Ikhtisar Sistem .....</b>	<b>17</b>
2.1 BIC5 - Rel. 2 Main Components / Bus System .....	17
2.2 BIC5 - Rel. $\geq$ 4 Main Components .....	17
2.3 BIC6 - Rel. 1 Main Components .....	18
2.4 Bus Systems .....	19
2.4.1 Bionic 5 .....	19
2.4.2 Bionic 6 .....	20
2.5 SIM Card (Chip Card) Options .....	21
2.6 Elevator Status (on HMI) .....	28
<b>3 User Interfaces .....</b>	<b>32</b>
3.1 User Interface HMI .....	32
3.1.1 Display saat Operasi Normal .....	32
3.1.2 Operasi dasar .....	33
3.1.3 Struktur Menu Utama .....	34
3.2 SPECI pada iPhone .....	35
<b>4 * Diagnostik dan Penggantian .....</b>	<b>36</b>
4.1 Prosedur Troubleshooting .....	36
4.2 Power Supply / Fuses .....	39
4.2.1 Power Supply Overview .....	39
4.2.2 Fuses .....	40
4.3 LED indication .....	41
4.3.1 LEDs di LDU (landing door frame) .....	41
4.3.2 LEDs LREC dan LREC-A .....	43
4.3.3 LEDs di CCU (car roof) .....	45

4.3.4	LEDs Pada LCUX, LOP, BIOGIO, COP dan VCA	45
4.4	Safety Circuit.....	46
4.5	Event Codes (Menu 50) Error Codes .....	47
4.6	Special Errors .....	49
4.7	ACVF: Monitoring Data, Menu 70 (atau 30>306) .....	51
4.8	Mengatasi Eror.....	57
4.8.1	Normal Reset Elevator Control .....	57
4.8.2	Normal Reset Elevator Control dari Car Roof	58
4.8.3	Reset Persistent Fatal Error Control .....	58
4.8.4	Reset Fatal Error Frequency Converter ACVF	59
4.9	* Special Modes, Special Commands (Menu 10) ...	60
4.9.1	Synchronization Travel.....	66
4.9.2	Learning Travel .....	68
4.9.3	Open Loop Travel Mode (HMI menu 102) .	71
4.9.4	GBP Reset Travel Mode (HMI menu 103) .	73
4.9.5	Reset the Safety Gear .....	73
4.9.6	KFM Travel Machine Room Mode (HMI menu 104)	75
4.9.7	Inspection dan Recall Travel (ESE).....	75
4.9.8	Car Positioning untuk Mengakses Car Roof	76
4.9.9	Mengakses Car Roof with Installation Travel	77
4.9.10	Manual Pre-torque Calibration (HMI menu 123)	78
4.10	Diagnostics untuk Overlay.....	80
4.11	Komunikasi dengan Service Computer.....	82
4.11.1	Komunikasi dengan Bionic 5 control .....	82
4.11.2	Komunikasi dengan ACVF .....	82
4.12	Software Update .....	82
4.12.1	Software Update pada Control .....	82
4.12.2	Software Update pada ACVF .....	86
4.12.3	Software Update pada Servitel TM4.....	86
4.13	Sematic C MOD (Schindler 6300).....	86
4.14	Fermator Compact (Schindler 6300) .....	86
4.15	Prosedur Penggantian .....	86

4.15.1	Penggantian Pcb's PCBs .....	86
4.15.2	Penggantian komponen lainnya .....	90
<b>5</b>	<b>* Commissioning and Configuration .....</b>	<b>91</b>
5.1	Prosedur Commissioning .....	91
5.2	Konfigurasi dan Rangkaian Wajib.....	93
5.3	Control Parameters (Menu 40) .....	94
5.3.1	Prinsip dasar .....	94
5.3.2	Daftar parameter - Ikhtisar .....	97
5.3.3	Daftar Parameter – Deskripsi Rinci.....	100
5.3.4	BMK Function Codes .....	147
5.4	* Rincian Deskripsi konfigurasi .....	156
5.4.1	Kalibrasi Car Load Cell CLC (CF = 96 ... 99) .....	156
5.4.2	Re-Kalibrasi Car Load Cell (CF = 96 ... 98) .....	161
5.4.3	COP Keypad Configuration (CF=15).....	163
5.4.4	LOP Configuration (CF=00).....	165
5.4.5	LOP Counting [LE 00] .....	169
5.4.6	Errors during LOP Configuration.....	170
5.4.7	LIN and LCUX configuration .....	172
5.4.8	Fire Service Switch JBF (BR) on LOP (simplex) .....	174
5.4.9	Floor Call Key Switch JDE on LOP (CF=40) .....	175
5.4.10	Out of Service Key Switch JAB on LOP ...	176
5.4.11	Duplex, General information .....	177
5.4.12	Duplex, LOP configuration with SBBD board .....	177
5.4.13	Asymmetric Duplex (CF=86) .....	179
5.4.14	LCUX, Additional Inputs and Outputs .....	185
5.4.15	Floor Designation (CF=01) .....	188
5.4.16	ZB1, PIN Code Protected Car Calls (CF=41, PA=1) .....	189
5.4.17	ZB3, Car Call with Key Switch (CF=41, PA=2) .....	191
5.4.18	GS, Visitor Control (CF=17 or CF=41, PA=03) .....	194
5.4.19	SAS Schindler Access System (LiftKey). . .	197
5.4.20	Parallel Card Reader CRC, ZBC2 .....	200
5.4.21	LIFD, Long Interfloor Distance (CF=26) . . .	201

5.4.22	Triplex Configuration with Overlay box .....	202
5.4.23	Independent Doors (ZZ2, ZZ3) .....	204
5.4.24	* ETMA Embedded Telemonitoring and Alarm .....	206
5.4.25	STM Configuration.....	210
5.4.26	Retainer Plus Configuration .....	211
5.5	Sematic C MOD (Schindler 6300).....	211
5.6	Fermator Compact (Schindler 6300).....	211
5.7	Varidor 15.....	211

Priansyah F481

<b>6</b>	<b>Preventive Maintenance .....</b>	<b>212</b>
6.1	Informasi Umum .....	212
6.2	Test alarm .....	212
<b>7</b>	<b>Appendix A: PCBs and Components .....</b>	<b>213</b>
7.1	Relevant PCBs .....	213
7.1.1	Main Interface - SMIC(E)61/63.Q, SCPU1.Q	213
7.1.2	Evacuation Module - SEM11/12/21/22.Q ..	217
7.1.3	Telemonitoring ETM CLSD11.Q PCB.....	219
7.2	Car Interface PCB - SDIC 51/52.Q .....	221
7.3	Re-leveling PCB - SIEU1/11.Q.....	223
7.4	Door Overbridging PCB - SUET3.Q .....	225
7.5	COP Opening Procedures .....	226
7.6	COP5 with maximum 12 buttons .....	227
7.6.1	Indicator PCB - SCOPM 51/53.Q.....	227
7.6.2	COP5 PCBs - SCOPC/SCOPK/SCOPBM 5.Q	228
7.6.3	COP5 PCB - SCOPB 5.Q.....	230
7.6.4	COP5 PCB - SCOPD 5.Q/SCOPDC 5.Q ..	230
7.7	COP5 with maximum 27 buttons .....	232
7.7.1	Indicator PCB - SCOPM 53.Q.....	232
7.7.2	SCOPA5.Q PCB .....	232
7.7.3	SCOPBTA5.Q and SCOPBTE5.Q PCBs ..	233
7.7.4	SCOPCA5.Q and SCOPCE5.Q PCBs.....	234
7.8	COP4 .....	235
7.8.1	COP4B PCB, SCOPB4 .....	235
7.8.2	COP4 PCB - SCP14.....	237
7.9	Handicapped COP and External Card Reader .....	238
7.10	Voice Announcer PCB - VCA 1/11.Q .....	242
7.11	Landing Fixtures LOP5.....	245
7.12	Landing Fixtures LOPB4 .....	246
7.13	Landing Indicator PCB - SLINV5/51/52.Q .....	247
7.14	Landing Input Output PCB - SLCUX1/2.Q.....	248
7.15	Building monitoring GUE/GLT - BIOGIO1.N .....	251
7.16	Duplex BIO bus PCB - SBBD24.Q .....	253
7.17	Dual Brand Fixtures .....	254
7.17.1	Dual Brand COP PCB - SCOPMXB3.Q .. .	254
7.17.2	Dual Brand LOP PCBs - SLCU(M)2.Q .....	256
7.18	Overlay Box, MCM (Triplex, Quadruplex) .....	258
7.19	Embedded Telemonitoring Alarm ETMA .....	259
7.20	Telealarm GNT TAM2 (Servitel 10) .....	261
7.21	Short Pit and Headroom System TSD21 .....	263
7.22	Door Drive Fermator Compact VVVF4+ .....	264
7.23	Door Drive Sematic C MOD .....	266

7.23.1	Configuration .....	266
7.23.2	Parameters .....	268
7.23.3	Diagnostics .....	270
7.24	Door Drive Varidors15. ....	271
7.24.1	Configuration .....	271
7.24.2	Parameters .....	274
7.24.3	Diagnostics .....	275
8	* Appendix B: Deskripsi Kode eror .....	277
9	* Appendix D: Struktur Menu Utama .....	413
9.1	Commands (Menu 10) .....	413
9.2	Automatic Acceptance Tests (Menu 20) .....	414
9.3	* System Info (Menu 30) .....	415
9.4	Statistics (Menu 60). ....	420
10	Appendix E: Suku cadang .....	422

---

# 1 Informasi umum

## 1.1 Nasehat Keamanan

- Khusus Untuk Profesional yang kompeten.
- Versi saat ini dari manual keselamatan dan kepentingan local keamanan apapun harus berkonsultasi dan diikuti sebelum memulai kerja.
- Memakai peralatan perlindungan diri yang sesuai.





## DANGER

### Voltase Berbahaya (saat maintenance atau diagnostic work)

1

Kontak dengan bagian menyala dapat menyetrum sehingga mengakibatkan cidera bahkan kematian.

Ikuti tindakan hati-hati berikut saat bekerja:

- Jangan menyentuh bagian menyala.
- Matikan main switch dan de-energize instalasi secara penuh sebelum melepas protective covers atau sebelum memulai kerja pada komponen power terkait dengan voltase > 50 V / arus berat.
- Saat tugas maintenance tuntas, pastikan seluruh protective covers kembali ke tempatnya.



## DANGER

### Voltase berbahaya

Kontak dengan bagian menyala akan mengakibatkan kejutan listrik

Matikan main switch dan tunggu hingga 10 menit sebelum memulai pekerjaan instalasi



## DANGER

### Kapasitif energy berbahaya

Kontak dengan bagian menyala pada power circuit dengan charged capacitors mengakibatkan kejutan listrik.

- Tunggu hingga 10 menit sesudah mematikan power untuk discharge penuh pada kapasitor.
- Jaga capacitive circuit grounded sementara bekerja instalasi



## Peringatan

### Wiring practices tidak aman

Electrical interconnections pada kualitas yang tidak mencukupi mempengaruhi keamanan operasi elevator.

- Follow the provided mandatory grounding and shielding instructions.
- Hanya hubungkan single wire ke masing-masing terminal.
- Jangan ketatkan grounding clamp used to ground the cable shields too much.

### NOTICE

#### Exposure to electrostatic discharge (ESD)

Exposure to ESD destroys ESD-sensitive components.

Strictly follow the ESD-safe procedures when handling ESD-sensitive components.

## 1.2 Pengantar

Konsep dari referensi singkat ini adalah untuk menyediakan **teknisi lay** (yg sebelumnya pernah mengikuti pelatihan) alat untuk membuat konfigurasi & diagnostik lebih mudah.

### 1.2.1 Hak cipta dan Penggunaan Buku Ini



Teknisi layanan wajib menjaga rahasia panduan & tidak menyebarkan ke pihak ketiga. Teknisi Layanan Wajib mengembalikan panduan ini ke manajer lini saat diminta.

### 1.2.2 Tingkat aplikasi buku ini



Dokumen ini hanya menggambarkan user interface dan alat, yang tersedia untuk teknisi layanan normal. Dokumen ini tidak menggambarkan penggunaan computer layanan (CADI) sebagai contoh.

### 1.2.3 Opsi yang keluar dan tersedia



Panduan referensi singkat ini menggambarkan sistem yang dikirimkan ke lapangan.

Beberapa opsi tersedia bukan keluaran resmi untuk penjualan. Untuk opsi yang keluar dan tersedia harap lihat **Product Data Sheets** K 609826, K 609827, K 609828, K609829 dan K 43401267.

Panduan ini menggambarkan Schindler 3100/3300/5300 dan Schindler 6300 seperti **di EU** dan beberapa negara yang **disuplai oleh EU**.

## **1.2.4      Informasi bantuan lebih lanjut**

Referensi singkat ini tidak klaim menyertakan seluruh kemungkinan. Informasi lebih lanjut mengenai Schindler 3100/3300/5300 & 6300:

### **Intranet:**

Intranet Product Navigation Center PNC (for technical catalog, specifications etc.: <http://pnc.ebi.schindler.com>  
“Elevator Systems” > “Commodity”

Schindler Intranet: <http://intranet.eu.schindler.com>  
“Products” > “Elevators Europe” > “Global Commodity Program”

### **Hotline:**

**Pertanyaan mengenai Control & Electrical Drive:**

#### **Hotline Locarno**

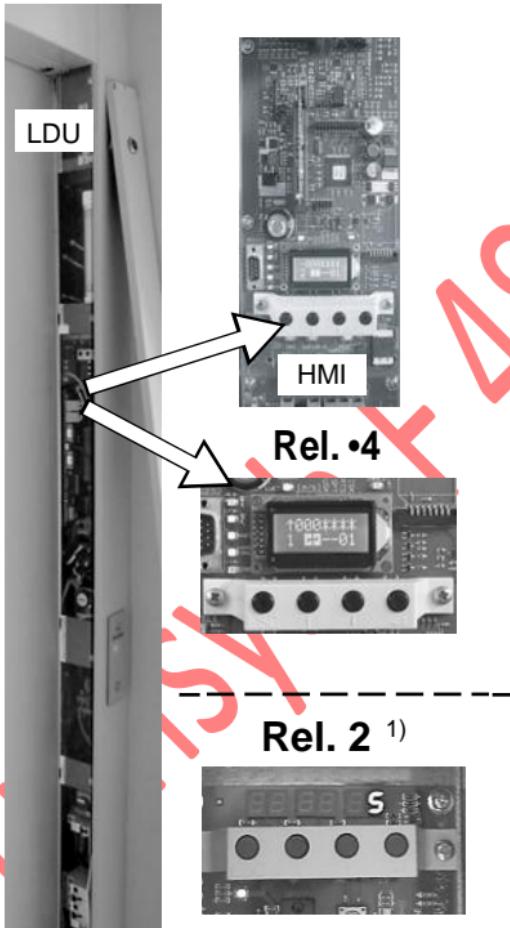
Schindler Electronics Ltd., Via della pace 22, 6600 Locarno,  
Switzerland

Tel.: +41 91/756 97 85, Fax: +41 91/756 97 54

e-mail: [hotline.locarno@ch.schindler.com](mailto:hotline.locarno@ch.schindler.com)

### 1.3 Posisi HMI

Pri.



HMI versions [402002; 02.12.14]

1) tidak mensupport apapun pada document version.



Untuk detail tentang Rel. 2, kembali ke K 608208 / Version 10.

## 1.4 Fungsi OEM ( $\geq$ V9.8x)

### 1.4.1 Gambaran dan tingkatan OEM

Perangkat OEM dibagi dalam tiga level untuk akses ke HMI.

**Level [0]** = Kses ke informasi perawatan yang memadai untuk pihak ke tiga dan OEM.

**Level [1]** = Akses untuk pihak ketiga dan OEM.

**Level [2]** = Akses hanya untuk OEM specialist.

**OEM Memungkinkan:** Memungkinkan berarti perangkat lunak elevator mulai hitung ari 10K sebelum mengaktifkan tingkat pada control lift.

**OEM Aktifasi:** Aktifasi berarti perangkat lunak elevator sudah memperkenalkan pengertian tingkat control pada lift.

**Proses:** disini ada dua cara pengaktifan fungsi OEM pada control elevator:

- **Option 1:** melalui Flag set pada Kartu SIM. Jika flag sudah di set, software adan memulai hitungan 10K lalu otomatis aktif pada tingakt control lift.
- **Option 2:** tanpa seting flag di SIM card (tidak perlu pertukaran dari SIM card), SPECI tool hanya memerintah dengan dua langkah untuk aktifasi fungsi OEM:
  - Step 1: enable only → start the 10K trip count, then automatic activation.
  - Step 2: enable AND activate → by-pass the 10K trips and activation is instantaneous.



Untuk opsi 2, tersediaan dan aktifasi fungsi OEM hanya bisa dengan terhubung ke SPECI tool. For SPECI on iPhone, refer to section 3.2.

CADI cannot enable or activate OEM functions.

### 1.4.2 OEM Level Accessibility

Untuk detail tentang caralain akses tingkat OEM dan kontennya, kembali ikuti seksi:

- 4.9 Special Modes / Commands
- 5.3.3 Parameter List – Gambaran Detail

## 1.5 PCB Overview

### PCBs used in Bionic 5 Releases

PCB	Rel.					PCB	Rel.				
	4	5	6	7	9		4	5	6	7	9
LDU						CCU					
SMIC6x	X					SDIC5x	X	X	X	X	
SMICE6x	<sup>1)</sup>	X	X	X		SCMI2x					X
SMICE7x					X	SCCI3x					X
SCPU	X	X	X	X	X	SIEU		X	X	X	
SEM2x	X	X	X	X		SUET3	X	X	X	X	X
SEM3x					X	TAM2	X				
CLSD	X					ETMA-CAR		X	X	X	
ETMA-MR		X	X	X	X						

1) possible as spare part

### PCBs used in Bionic 6 Rel. 01

PCB	Rel.	PCB	Rel.
	01		01
LDU		CCU	
SMICFC	X	SDIC5x	X
SMICHMI	X	SIEU1.Q	X
SCPU	X	SUET3	X
ETMA-MR	X	TAM2	X
		ETMA-CAR	X

## 1.6 Fixtures

**S3100/3300/6300**

[FI-GS]



**S3300/6300**

[FI-GL]



*Examples of used Fixtures [402029; 01.12.2014]*



The above showed examples are just a few possible representations.

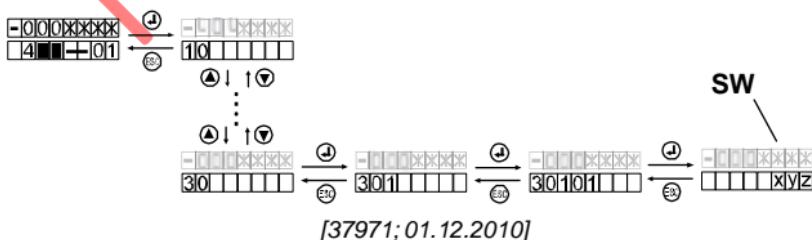
For detailed information concerning the actual COPs, LOPs, LIPs etc. refer to the TK TICO FI-GS EJ 41320445.

## 1.7 SW and HW version

HW/SW	Bionic 5 ≥ Rel. 04
Software	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Delivered since January 2008: Software version <b>9.34</b></li> <li>- Delivered since January 2010: Software version <b>9.53</b></li> <li>- Delivered since September 2011: Software version <b>9.74</b></li> <li>- Delivered since December 2011: Software version <b>9.82</b></li> <li>- Delivered since December 2012: Software version <b>9.85</b></li> <li>- Delivered since May 2013: Software version <b>9.94</b></li> <li>- Delivered since December 2013: Software version <b>10.02 (10.03)</b></li> <li>- Delivered since June 2014: Software version <b>10.06</b></li> <li>- Delivered since October 2014: Software version <b>10.07</b></li> </ul>
Hardware	Main components: See section 2.2 and 7 (PCBs)

HW/SW	Bionic 6 Rel. 01
Software	Belum tersedia
Hardware	Komponen utama: lihat bagian 2.3 and 7 (PCBs)

How to identify the software version of the system?



versi software bisa di baca dengan bantuan dari user interface HMI:

- Dengan bantuan dari system info, **Menu 30, submenu 301 > 30101** (= SCPU SW version) (lihat seksi 9.3).
- Atau dengan konfigurasi **Menu 40, CF=12, PA=1** (Gambaran sesi 5.3)

The software version of the  $\geq$  Rel.4 system is also displayed on the HMI during every start up.

## 1.8 Remote Monitoring

A properly connected unit through Telemonitoring (e.g. ETM/ETMA) allows the following benefits:

- To get specific troubleshooting hints via Fieldlink even before the arrival on-site and whenever starting a Job-activity (CBK, MNT, REP).
- To get remote intervention; for example having an elevator expert remotely connected via CADI-GC or programming SIM cards through the KW's services.
- To get remote support because all technical details and the whole elevator's history are available in the tools suite of remote monitoring.

## 1.9 Documentation and Software

For more details refer to:

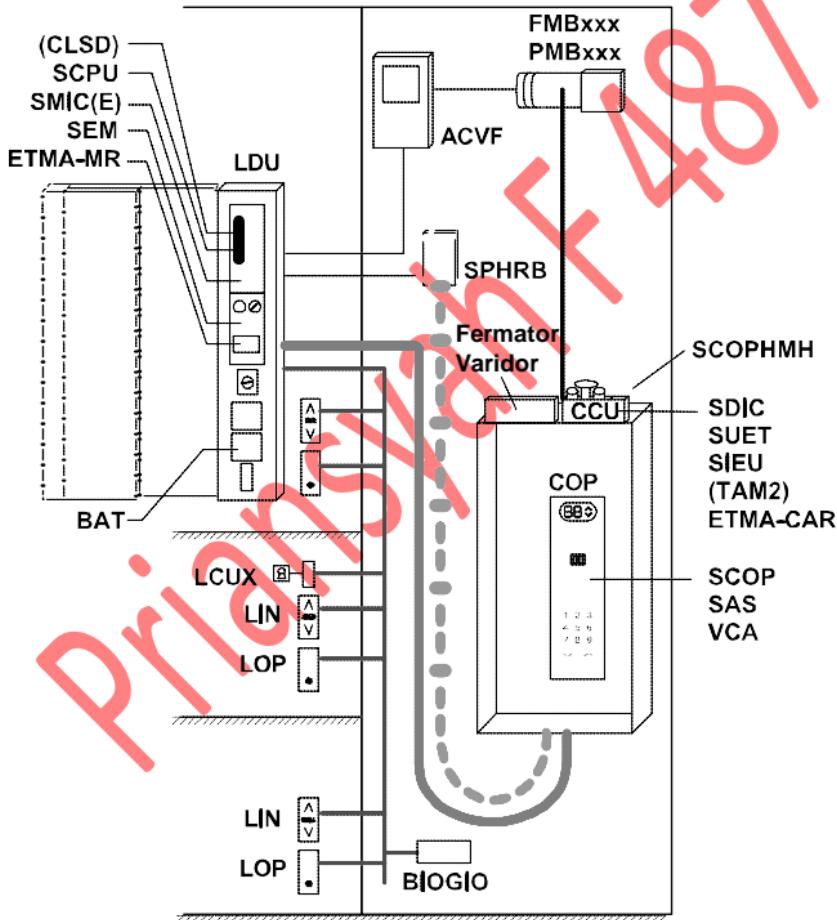
- EJ 604639 - Control Bionic 5 / Bionic 6 Diagnostics
- EJ 604620 - Control Bionic 5 / Bionic 6 Commissioning

## 2 System Overview

### 2.1 BIC5 - Rel. 2 Main Components / Bus System

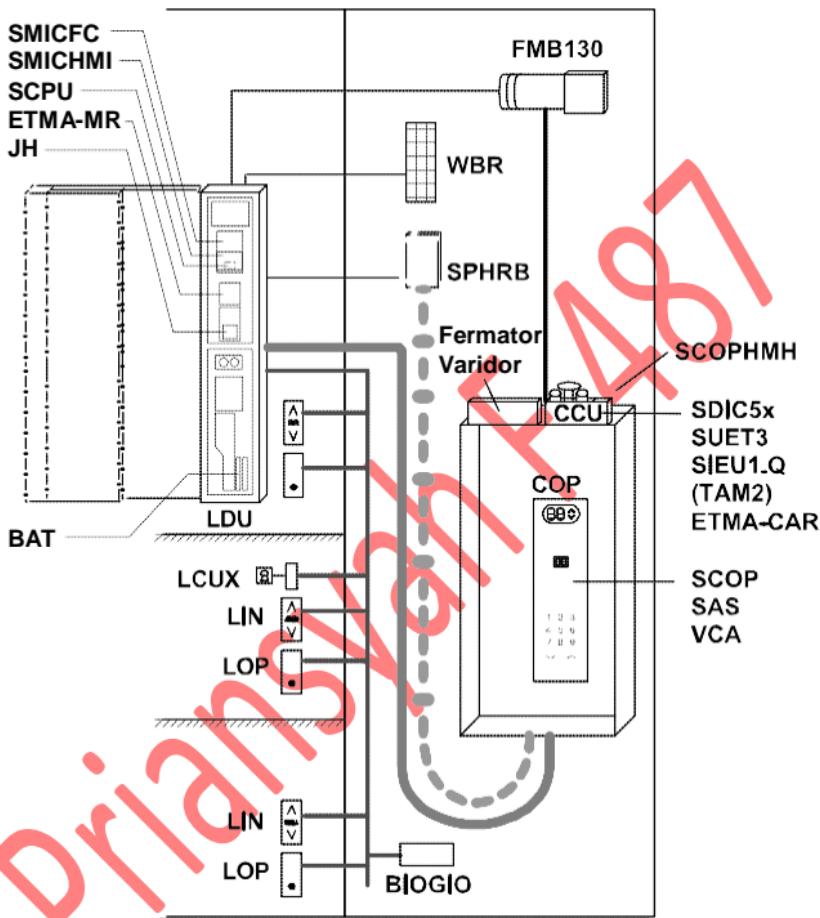
Utk rincian tentang Rel. 2 refer to K 608208 / Version10.

### 2.2 BIC5 - Rel. $\geq 4$ Main Components



Bionic 5 Rel. 4/5/6/7/9 [402004; 11.08.2014]

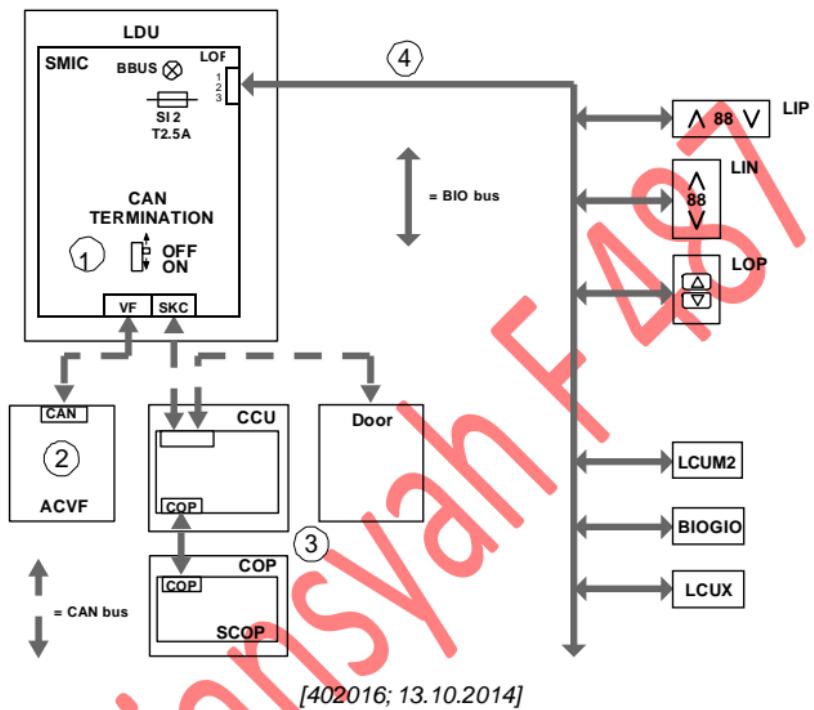
## 2.3 BIC6 - Rel. 1 Main Components



Bionic 6 Rel. 1 [402011; 09.09.2014]

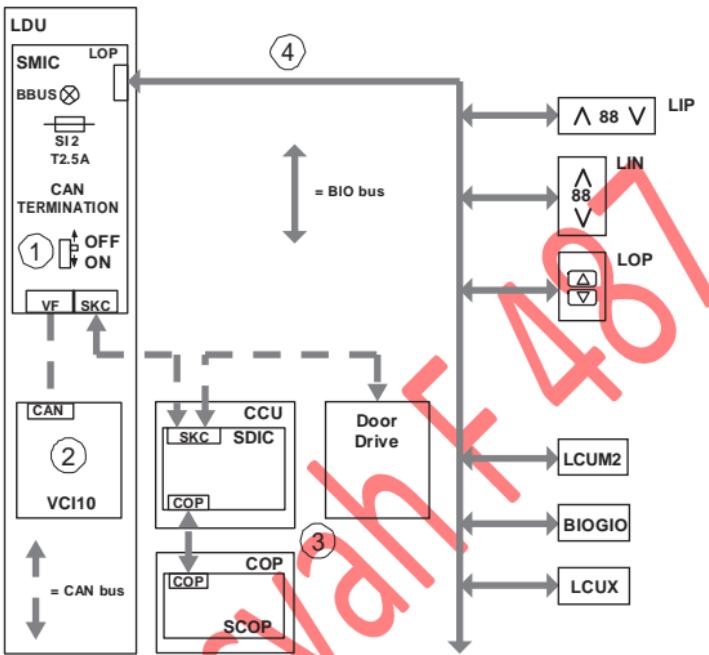
## 2.4 Bus Systems

### 2.4.1 Bionic 5



- 1) CAN bus ganti ke SMIC:  
Default position: "OFF". (ACVF and CCU tersambung). Jika CCU tak tersambung → atur switch ke "ON" (bus termination pada SMIC, contoh saat instalasi travel mode.)
- 2) CAN bus putus secara otomatis dalam ACVF.
- 3) CAN bus putus secara otomatis (baik pada CCU atau COP)
- 4) BIO bus 24 V for LOPs/LINs, LIPs and peripherals (LCUX, BIOGIO, etc.)

## 2.4.2 Bionic 6



[402017; 13.10.2014]

- 1) CAN bus terminasi switch on SMICFC:

Default position: "OFF". (ACVF and CCU tersambung). Jika CCU tidak tersambung → set switch to "ON" (bus termination dalam SMIC contoh saat instalasi travel mode.)

- 2) CAN bus putus secara otomatis dalam ACVF.
- 3) CAN bus putus secara otomatis (baik dalam SDIC or) dalam SCOP
- 4) BIO bus 24 V untuk LOPs/LINs, LIPs dan peripherals (LCUX, BIOGIO, etc.)

## 2.5 SIM Card (Chip Card) Options

### Remarks:

- Untuk memeriksa opsi mana yang tersedia dalam sistem (aktif pada SIM card): Periksa halaman depan schematic wiring diagram.
- Tabel di bawah menunjukkan semua opsi yang dapat dipesan untuk Schindler 3100/3300/3600/5300 and Schindler 6300.
- Deskripsi beberapa fungsi (Elevator Systems Standards ESS) dapat ditemukan pada Intranet, Product Navigation Center.

Option	Description	SW
<b>Fungsi dasar</b>		
Policy	1 = KA	
	2 = PI	
	3 = KS	
<b>Fungsi fire service</b>		
BR1	Fire service type 1 Standard	1.0
BR1_LUX	Fire service type 1 Luxemburg (KBFH1,2)	2.1
BR1_NOR	Fire service type 1 Norway (KBF)	5.0
BR1_CH	Fire service type 1 Switzerland (JBF/JBF-A, KBF)	7.1
BR1_MAR	Fire service type 1 Marine (JBF)	9.0
BR1_CN	Fire service type 1 China (JBF)	9.0
BR1_KR	Fire service type 1 Korea (JBF)	9.0
BR1_TW	Fire service type 1 Taiwan (JBF)	9.0
BR1_GB	Fire service type 1 United Kingdom (JBF)	9.0
BR1_HK	Fire service type 1 Hong Kong (JBF)	9.3
BR1_SG	Fire service type 1 Singapore (JBF)	9.3
BR1_MY	Fire service type 1 Malaysia (JBF)	9.3
BR1_AU	Fire service type 1 Australia (JBF)	9.3

Priansyah F 481

Option	deskripsi	SW
BR1_JP	Fire service type 1 Japan	9.9
BR1_8173A	Fire service type 1 EN8173Type A	9.0
BR1_8173B	Fire service type 1 EN8173Type B	9.3
BR1_8173C	Fire service type 1 EN8173Type C	9.3
BR2	Fire service type 2 Standard (JBF)	9.0
BR2_FR	Fire service type 2 France (JNFF)	1.1
BR2_NL	Fire service type 2 Netherlands (JNFF, KBF)	8.1
BR2_CN	Fire service type 2 China (JBF, JNFF)	9.0
BR2_SG	Fire service type 2 Singapore (JBF, JNFF)	9.3
BR2_HK	Fire service type 2 Hong Kong (JBF, JNFF)	9.3
BR2_8172UK	Fire service type 2 United Kingdom (JBF, JNFF)	9.8
BR3	Fire service type 3 Standard (JBF, JNFF)	8.1
BR3_IN	Fire service type 3 India (JBF)	2.1
BR3_BEL	Fire service type 3 Belgium (JBF, JNFF)	5.0
BR3_KR	Fire service type 3 Korea (JBF, JNFF/ JNFF-S)	9.0
BR3_TW	Fire service type 3 Taiwan (JBF, JNFF)	9.2
BR3_AU	Fire service type 3 Australia (JBF, JNFF/JNFF-S)	9.1
BR3_AU_B	Fire service type 3 Australia Type B (JBF, JNFF/JNFF-S)	9.38
BR3_RUS	Fire service type 3 Russia (JBF, JNFF)	9.7
BR4_HK	Fire service type 4 Hong Kong	9.3
BR4_MY	Fire service type 4 Malaysia	9.3
BR4_NZ	Fire service type 4 New Zealand	9.3
EBR1	Fire on floor (Fire sensor, LCUX required, only in combination with BR2)	6.1

Option	Description	SW
<b>Signalization</b>		
<b>CPIF (ASE)</b>	Car position indicator on main floor (CF2 PA2)	1.0
<b>CPIAF (ASE)</b>	Car position indicator on all floors	4.2
<b>GA</b>	Car gong type B	4.2
<b>PA1</b>	Alarm by horn	1.0
<b>PA2</b>	Alarm by horn	1.0
<b>PA4</b>	Alarm by horn	9.3
<b>PA5</b>	Alarm by horn	9.3
<b>TDIF (LW, LA)</b>	Travel direction indicator on all floors	1.0
<b>VA</b>	Voice announcement (Requires "Kit voice announcer")	1.1
<b>VS_D</b>	Voice announcement door	9.3
<b>VS_DIR</b>	Voice announcement direction	9.3
<b>VS_ALARM</b>	Voice announcement alarm	9.3
<b>VS_OL</b>	Voice announcement overload	9.3
<b>VS_RLAB</b>	Voice announcement "out of service"	9.3
<b>VS_BR</b>	Voice announcement fire	9.3
<b>VS_RNO</b>	Voice announcement emergency power	9.3
<b>VS_EQ</b>	Voice announcement earthquake	9.3
<b>DM236</b>	Door opening gong	8.3
<b>Keamanan</b>		
<b>ZB_LA</b>	Restricted egress	9.3
<b>ZB1</b>	Pin code untuk restricted access (COP dengan telephone keypad) (tidak bersama GS pada lantai yang sama floor)(CF10 or CF41 PA1. And CF06 PA3)	1.0
<b>ZB3</b>	Restricted access key JDC (02) (CF05 or CF55. CF83 or CF41 PA2)	8.3

Option	Description	SW
ZBC1	Parallel card reader interface, key	8.3
ZBC2	Parallel card reader interface (Not possible with ZZ2 or ZZ3.)	9.2
ZBCE	Parallel card reader interface, key	9.0
GS	Visitor Control (hanya simplex, PI, tidak bersama ZB1 pada lantai yang sama, butuh ZB3 or SAS) (CF17)	8.1
<b>Kapasitas</b>		
KL-V	Full load control (hanya KA or KS)	1.0
RL1	Return to main floor from any floor (CF2 PA3, 4)	1.0
RL2	Kembali ke lantai utama dari lantai manapun (CF2 PA3, 5)	1.0
<b>Kenyamanan</b>		
Duplex	Duplex	
JLC (RLC-A)	Automatic car light (Relay RLC-A) (CF8 PA2)	1.1
BEA	Floor light control (LCUX required) (RFBE: BMK=213)	1.1
VCF	Distribusi free cars (Hanya Moscow. Tidak mungkin bersama dengan RL1 or RL2)	9.7
VEC	Fan in car type E (DVEC)	9.7
<b>Transpor khusu</b>		
BF	Service for Disabled Passengers	9.3
RV1	Independent service tanpa parking (Reservation, JRVC: BMK=59)	1.1
<b>Darurat</b>		
NF1	Layanan Darurat	9.0
NS21 (type C)	Emergency power operation (hanya 1.6m/s. Tidak mungkin dengan BIOGIO (GUE/GLT), tak mungkin dengan TSD systems.)	7.1

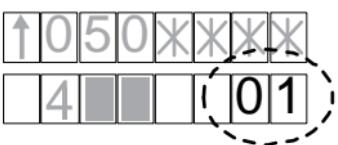
Option	Description	SW
EB	Earthquake standard	9.34
EB (NZ)	Earthquake service New Zealand	9.34
EB (JP)	Earthquake service Japan	9.9
SAFE EXIT	-	9.9
<b>Door Mode</b>		
DDC	Car call cancellation	9.2
DH	Door hold	2.1
ZZ1	Two car entrances with parallel door operation	9.7
ZZ2	Two car entrances with selective door operation of doors	9.7
ZZ3	Rear openings (interlocked)	9.7
<b>Door Lock Monitoring</b>		
DLM	Only in RU or UA. According Russian PUBEL code. Not possible with TSD.	9.7
<b>Misuse</b>		
FT	Final timer, door nudging	9.2
AN1	Car call canceling in empty cabin: ("minimum load")	7.1
AN3	Car call canceling after stop of empty call: ("door protection")	9.0
<b>Maintenance</b>		
E-RE	Extended inspection service (1.6 m/s only)	9.2
<b>Miscellaneous</b>		
ASMTL_EMIA	Approach Speed Monitoring at Terminal Landing	9.3
ASMTL_SG	Approach Speed Monitoring at Terminal Landing	9.3
C_xx	xx = Country code	9.3

Option	Description	SW
<b>DRIFTING MITIGATION</b>	See CF=02, PA=19, 20	9.8
<b>Equipment Number</b>	-	9.31
<b>E_RE</b>	Extended inspection to CBD	9.2
<b>GS</b>		8.1
<b>GSC</b>	Car passing a level	9.3
<b>ID</b>	Commissioning number	1.0
<b>ISPT_Monitoring</b>	Safety chain ISPT (information blocking door) monitoring	9.91
<b>JAB</b>	Out of service (BMK=49)	9.0
<b>KB_KB1</b>	Brake contact monitoring	10.01
<b>LI</b>	Attendant service	9.0
<b>LIFD</b>	Blind floor	9.2
<b>LPC</b>	Low power consumption	9.8
<b>LUB</b>	Maintenance indicator	9.0
<b>LW_A</b>	Next travel direction	9.3
<b>LIFD</b>	Long interfloor distance. Needs blind floor kit. (CF26)	9.2
<b>OEM</b>	Activation of OEM functions	9.8
<b>RetainerPlus</b>	Retainer monitoring	10.01
<b>ROPELC</b>	Rope load compensation	9.3
<b>RVC</b>	Independent service without parking	1.1
<b>RVPC</b>	Independent service with parking	9.0
<b>SAS</b>	Transponder	6.1
<b>SR</b>	Sprinkler recall	9.3
<b>STMM</b>	STM monitoring (including the retainer monitoring)	10.0

Option	Description	SW
SYSTEM TYPE	Traffic control policy	1.0
TT	Car partition door	7.1
<b>ACVF parameters</b>		
ACVF	System specific parameters (Always)	8.5

Priansyah F481

## 2.6 Elevator Status (on HMI)

	The system status shows the current control status or mode (current service running).
---	---

	Description
00	<b>Out of service operation</b> elevator keluar dari service (SAB or JAB). <ul style="list-style-type: none"><li>- Periksa whether JAB menyala (LCUX, BIOGIO atau LOP).</li><li>- Periksa menu 10 &gt; 108</li><li>- Utk reset SAB (remote JAB melalui Servitel) Gunakan menu 10 &gt; 114</li></ul>
01	<b>Passenger travel operation</b> Operasi elevator pada normal mode.
02	<b>Independent operation</b> elevator dalam independent service operation (reservation, utk contoh JRVC)
03	<b>Fire operation</b> The elevator pada fire recall operation (for example JBF)
04	<b>Firefighter operation</b> The elevator is in firefighter operation
05	<b>Emergency power operation</b> The elevator operates on emergency power with load measuring disabled.
06	<b>Earthquake operation</b> Earthquake service has been activated following the detection of an earthquake condition.
08	<b>Sprinkler operation</b> Sprinkler service has been activated following activation of the sprinkler system.

	<b>Description</b>
10	<b>Attended passenger travel operation</b> Attendant service has been activated: The elevator operation is controlled by the attendant in the car.
11	<b>Passenger travel operation without load monitoring</b> The elevator operates normally (normal operation) but with load measuring disabled.
13	<b>Power saving mode</b>
16	<b>Hospital emergency travel (SW <math>\geq</math> V11.0)</b>
19	<b>Passenger travel full load service (SW <math>\geq</math> V11.0)</b>
20	<b>S in car alarm passenger travel operation (SW <math>\geq</math> V11.0)</b>
29	<b>Move around operation</b> The elevator performs simulated traffic (move around).
37	<b>No operation due to stop in car</b> The elevator is blocked after an emergency stop initiated by passenger action in the car.
39	<b>No operation due to car overload</b> The car is blocked after an overload condition lasting for more than 30 seconds.
40	<b>No operation due to invalid configuration data</b> The elevator is blocked because the elevator control detected invalid configuration data, for example SIM card missing or defective.
42	<b>No operation due to invalid load configuration (SW <math>\geq</math> V9.83)</b> The elevator is blocked because the configuration of the load measurement is invalid or missing (for example, car load measurement device not calibrated).
44	<b>Out of service from remote</b>
45	<b>Out of service STM monitoring failure</b> The elevator is blocked for automatic operation due to failure of the STM insufficient residual strength monitoring.

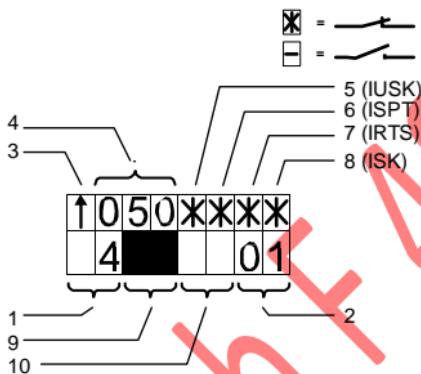
	<b>Description</b>
<b>51</b>	<b>Installation travel</b> The elevator operates in Installation Travel mode, also known as Montagefahrt (activation by special command on HMI)
<b>52</b>	<b>Configuration mode</b> The elevator operates in Configuration mode (activation by use of the HMI).
<b>53</b>	<b>Inspection machine room</b> The elevator operates in Recall Travel mode controlled from a person in the machine room or at the LDU.
<b>54</b>	<b>Inspection top of car</b> The elevator operates in Inspection Travel mode controlled from a person on the car roof. (May be indicated during start up of the elevator.)
<b>57</b>	<b>Test travel</b> The elevator operates in Test Travel mode, also known as KFM (activation by use of the HMI).
<b>58</b>	<b>Test mode</b> The elevator operates in "automatic acceptance test" mode
<b>59</b>	<b>Learning travel</b> The elevator operates in Learning Travel mode.
<b>60</b>	<b>Inspection preparation travel</b> An automatic car positioning is in progress to provide easy access to the car roof.
<b>61</b>	<b>Overspeed governor reset travel</b> The elevator is in a specific overspeed governor reset travel operation which allows manual resetting of the tripped car overspeed governor.
<b>70</b>	<b>Elevator recovery</b> An elevator recovery is in progress after a recoverable error. (Or the elevator tries to recover.)
<b>71</b>	<b>Elevator temperature recovery</b> An elevator recovery is in progress after an overtemperature condition (hoisting motor, door motor).

	<b>Description</b>
72	<b>Elevator car position recovery</b> An elevator recovery is in progress after a car position error (synchronization, ASMTL, etc.) (If the car is not moving, check for the possible error. For example faulty CAN bus connections.)
73	<b>Elevator door position recovery</b> An elevator recovery is in progress after a door error or door heart beat error.
75	<b>No operation due to safety chain open at ISPT</b> The elevator is blocked because of the interruption of the safety chain at ISPT.
80	<b>Stop switch</b> The elevator is blocked after an emergency stop initiated by pressing any stop switch.
97	<b>Elevator breakdown persistent limited operation</b> (SW $\geq$ V10.0)
91	<b>Elevator startup</b> (SW $\geq$ V9.5)
98	<b>Elevator breakdown</b> The elevator is blocked following a fatal error. Unblocking after a manual reset or power cycle. A previous evacuation trip was possible.
99	<b>Elevator breakdown persistent</b> (SW $\geq$ V9.72) The elevator is permanently blocked. Unblocking after a special on-site procedure. A previous evacuation trip was possible.

### 3 User Interfaces

#### 3.1 User Interface HMI

##### 3.1.1 Display saat Normal Operation

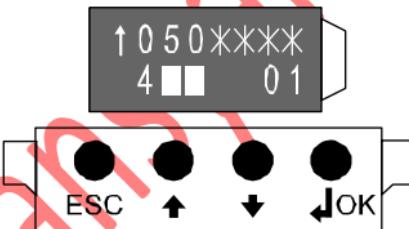


[402005; 12.08.2014]

1	Number = Actual floor level of the car			
	SW $\geq$ V9.7 Jika posisi lantai tak diketahui, posisi kasar car di dalam hoistway terdisplay.			
	Symbol	Car Position	KSE-U	KSE-D
		Invalid	0	0
		Diatas KSE-U	0	1
		Antara KSE-D and KSE-U	1	1
		Dibawah KSE-D	1	0

<b>2</b>	Status/mode kontrol saat ini (Layanan saat ini berjalan. Informasi dapat ditemuka di bab 2.6)	
<b>3</b>	Arah travel pada car (ke atas atau bawah ), “-” = belum ditentukan	
<b>4</b>	Actual car speed [0.01 m/s]	
<b>5</b>	Safety circuit, virtual LED IUSK	[ * ] = tutup [ _ ] = buka
<b>6</b>	Safety circuit, virtual LED ISPT	IUSK blinking = short circuit in safety circuit
<b>7</b>	Safety circuit, virtual LED IRTS	
<b>8</b>	Safety circuit, virtual LED ISK	
<b>9</b>	Door status door 1	Deskripsi rinci door status : Lihat bab 3.2 (desripsi SPECI)
<b>10</b>	Door status door 2	

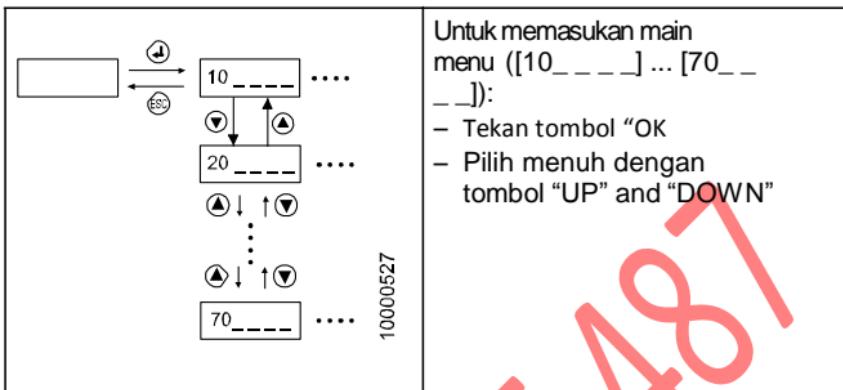
### 3.1.2 Operasi Dasar



[402006; 12.08.2014]

Button	Fungsi
<b>ESC</b>	Naik satu level menu. Leave menu/item (tanpa saving apapun)
<b>UP/DOWN</b>	Bergerak diantara meny (ganti menu). Gnati nilai
<b>OK (“Enter”)</b>	Turun satu level menu. Pastikan nilai yangmasuk

### 3.1.3 Struktur menu utama



Untuk memasukan main menu ([10\_\_\_\_] ... [70\_\_\_\_]):

- Tekan tombol "OK"
- Pilih menuh dengan tombol "UP" and "DOWN"



Untuk informasi lebih detail tentang menu struktur dan fungsi kembali ke bagian 10 "Main Menu Structure".

## 3.2 SPECI on iPhone

SPECI (=Schindler Personal Elevator Communication Interface).

Sejak SW Version ≥ V9.8x. iSPECI dapat menggunakan iPhone.

Applikasi dapat di unduh dari catalog applikasi schindler.

For more details about the management of the app, lihat "User Manual" or ask your local SPECI administrator.



For OEM functions, see section 1.4.



## 4 \* Diagnostics and Penggantian

### 4.1 Prosedur Troubleshooting



- Jangan mulai diagnostic dengan ressetting system!
- Lakukan pemeriksaan sebanyak mungkin sebelum reset untuk memperoleh informasi mengenai penyebab masalah.

Untuk diagnostic rangkaian di bawah direkomendasikan .

1	Sebelum memulai
	<ul style="list-style-type: none"><li>- Tanyakan pelanggan mengenai prilaku elevator</li><li>- Periksa system sendiri. (Jika mungkin: Landing calls, car calls, key switch function, indicators, bunyi, ...)</li><li>- jika FieldLink and Remote Monitoring di gunakna, periksa jika masih pending "RM Symptoms" (dalam Fieldlink) linked to the job-activity before arriving on site in order to organize the spare parts in advance.</li></ul>

2	Power Supply and Safety Circuit	Section
	<p>Periksa General power sistem</p> <ul style="list-style-type: none"><li>- Switches (di bagian bawah LDU)</li><li>- Fuses (SMIC, SEM, Fermator)</li><li>- LED indication untuk power supply</li></ul>	4.2 / 4.3
	<p>Safety circuit</p> <ul style="list-style-type: none"><li>- HMI indication</li></ul>	4.4

3	Special Mode Active?	Section
	<p>Periksa dengan bantuan HMI system status atau service running.</p>	2.6
	<p>Periksa apakah mode khusus aktif. (Installation travel, Manual evacuation JEM, Tombol Emergency stop tertekan, ....)</p> <ul style="list-style-type: none"><li>- Periksa tombol push dan switch</li><li>- Special modes aktif dengan menu 10</li><li>- Periksa LEDs (Inspection ON? Blinking LEDs?)</li></ul>	4.9 4.3

4	Indikasi LED	Section
	Periksa seluruh LED indications. (KNET=ON?, Inspection? BBUS flickering? WDOG blinking? Emergency power LEDs pada SNGL atau SEM?)	4.3
5	Kode eror	Section
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Baca eror kode dari kontrol (menu 50).</li> <li>- Jangan hanya baca eror terakhir tetapi juga sebelumnya.</li> <li>- Read also time stamps of the errors</li> </ul>	4.5 8
	Special error indications	4.6
6	Alat deteksi Kesalahan	Section
	Bionic 5 menawarkan menu tambahan untuk diagnostik :	
	Usaha memberikan command dengan HMI langsung (Car calls, DTO, ...)	9.1
	Periksa sinyal dari / ke ACVF (contactors, brake contacts KB/KB1, LUET,...) dengan bantuan HMI menu 70 (723,724,725)	4.7
	Service computer (CADI): Lihat dokumen K 608218	
	menggunakan SPECI menyediakan detail lebih tentang eror, sebab dan tindakan.	
7	System Recovery	Section
	Prosedur software reset (reset, reset fatal error)	4.8
	Bionic 5 menawarkan special travel modes untuk recover the system atau memindahkan car hanya dengan bagian elektronik. (Open loop travel, travel tanpa car electronics, ...)	4.9
	Dalam beberapa kasus, sistem dapat hilang beberapa konfigurasi. (contoh: setelah learning travel atau setelah menggunakan installation travel mode.) Periksa sistem dan ulangi konfigurasi yang perlu.	5

7	<b>System Recovery</b>	<b>Section</b>
	Di bawah kondisi normal tidak perlu software update. Sebelum melakukan software update harap kontak specialist atau hotline di Locarno.	4.12
	Prosedur Penggantian (PCBs, batteries,...)	4.15

Priansyah F481

## 4.2 Power Supply / Fuses

Periksa:

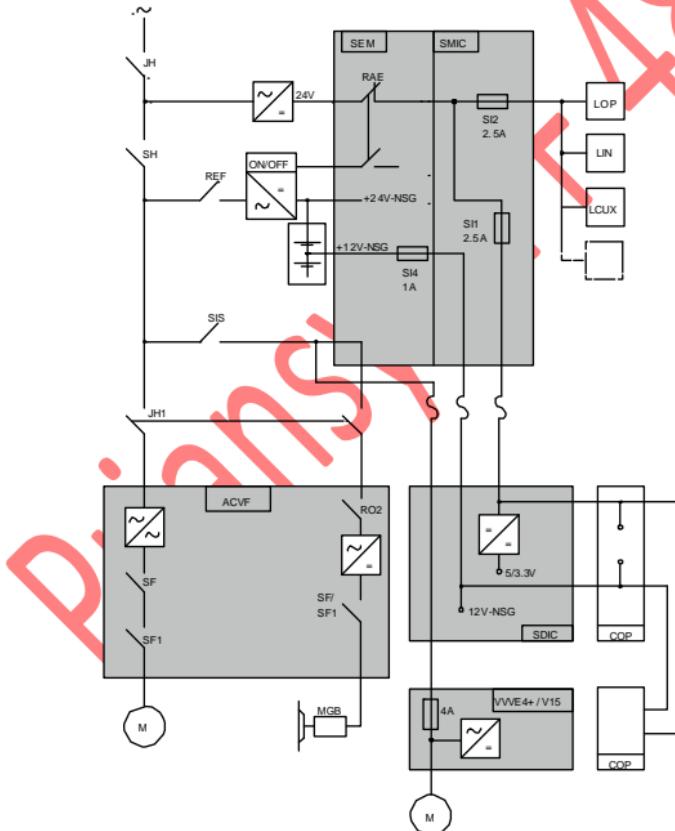
- Switches (LDU)
- Fuses (SMIC, SNGL, Fermator / VD15)
- LED indication

### 4.2.1 Power Supply Overview



Ikuti schematic hanya sebagai contoh. Periksa schematic on site as it may deviate from this one.

4



[402008; 12.08.2014]

## 4.2.2 Fuses

Fuses Pada SMIC6x, SMIC6Ex, SMICE7x	
<b>SKC (T2.0A)</b>	24 V <sub>DC</sub> supply ke SDIC, car (2.0 AT) (Nama di schematic diagram: SI1)
<b>LOP (T2.5A)</b>	24 V <sub>DC</sub> supply BIO bus, LOPs (2.5 AT) (Nama di schematic diagram: SI2)
Fuses on SMICFC	
<b>SKC (T2.0A)</b>	24 V <sub>DC</sub> supply ke SDIC, car (2.0 AT) (Nama di schematic diagram: SI1)
<b>LOP (T2.5A)</b>	24 V <sub>DC</sub> supply BIO bus, LOPs (2.5 AT) (Nama di schematic diagram: SI2)
Fuses on SEM2x, SEM3x	
<b>VPUF (T10A)</b>	Proteksi internal, 24V-NSG (Nama di schematic diagram: T10A)
<b>12V-T1 (T1A)</b>	Perlindungan of the 12V-NSG emergency power supply (Nama di schematic diagram: SI4)
Fuses on BID	
<b>SIT</b>	Fuse T1.6A_H for the door supply
<b>SIB</b>	Fuse T1.6A_H for the brake supply
Fuses on Fermator Compact VVVF4 Door Drive	
<b>4A 250V</b>	Cepat , 230VAC power supply input (Nama di schematic diagram: FH 4A)

## 4.3 LED indication

### 4.3.1 LEDs in LDU (landing door frame)

#### LEDs on SMIC(E)61/63.Q

	Normal Display	Description
+24V NGL	ON	ON = 24V <sub>DC</sub> dari SEM PCB tersedia
LREC LREC-A	ON/OFF	Lihat table ekstra "TSD Function Modes" dibagian 4.3.2
KNET	In TSD systems: ON	OFF = Sedikitnya satu unlock door contact KNET teraktifasi (TSD option) Tanpa TSD: LED KNET secara permanen ON or OFF
ERR	OFF	ON = Fatal error Blinking = Warning
LUET	ON/OFF	ON = Car berada di zona pintu
DWNLD	OFF	ON = Software download dalam progres (MMC) ON = membaca data dari EEPROM. Jangan tekan RESET bersamaan.
BBUS	Flickering	BIO bus LED – Flickering = operasi normal – ON = Short circuit atau reset pada BIO bus – OFF = BIO bus communication idle

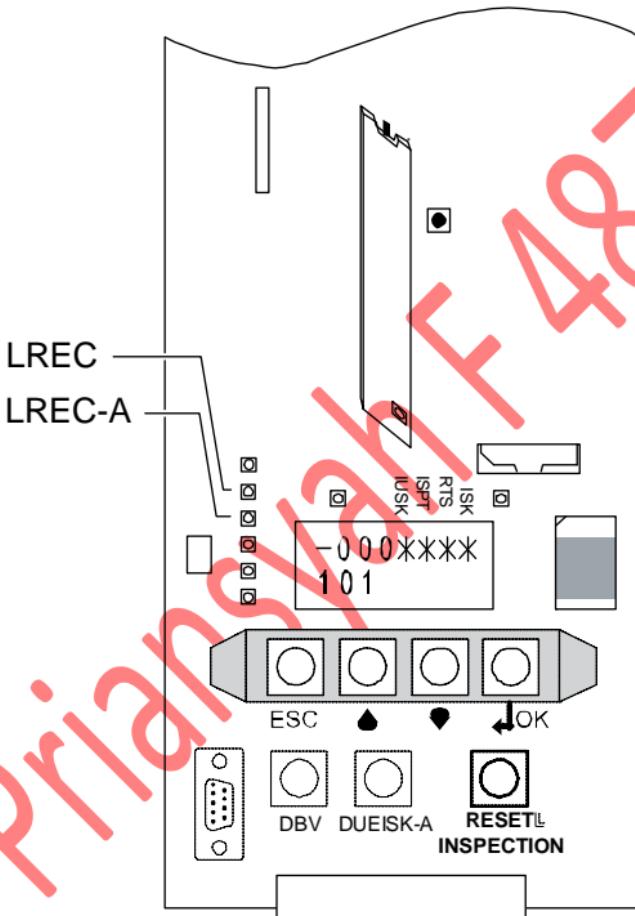
#### LEDs on SCPU1.Q

LED	Normal Display	deskripsi
WDG/ DWNLD	Blinking	Interval kedip 2 detik = Microprocessor dalam mode kerja normal

LED	Normal Display	Deskripsi
<b>EVAC.ERR</b>	OFF	ON = Internal fault pada SEM1x.Q PCB. Evakuasi masih mungkin namun beresiko merusak relay. → Ganti SEM PCB segera mungkin.
<b>BATT.WARN (BATT LOW)</b>	OFF	<p>ON (saat JEM dalam ON) = kapasitas Battery dibawah 10%</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Lampu darurat bertahan hingga 1 jam</li> <li>- Evakuasi manual dan otomatis mungkin tergantung kapasitas actual tersedia</li> </ul> <p>Status batrai is updated setiap 10 menit. Jika BATT.WARN LED menyala ON lebih dari 10 jam (saat mains power supply aktif):</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Battery cacat (satu atau keduanya)</li> <li>- Battery charger cacat</li> </ul>
<b>VBAT (12V-NSG)</b>	ON	<p>ON = Battery voltage tersedia</p> <p>OFF = The batteries antara terputus atau voltase battery adalah &lt; 3VDC</p>
<b>BOOST (BOOSTER)</b>	OFF/ON	<p>saat mode normal: OFF = operasi normal</p> <p>saat evakuasi manual, saat menekan DEM: ON = voltase output tersedia</p>
<b>DEM</b>	OFF	LED dibawah tombol kuning DEM. LED berkedip = JEM menyala.

#### 4.3.2 LEDs LREC and LREC-A

Tabel berikut berlaku untuk system TSD (system dengan pengurangan headroom).



LED Positions [402009; 13.08.2014]

## TSD Function Modes

LED hijau “Normal Mode” LREC-A	LED Kuning “Inspection” LREC	Car dan LDU Buzzer	Functioning Mode
ON	OFF	OFF	<b>Normal Mode</b>
OFF	ON	OFF	<b>Inspection Mode</b>
Blinking	Blinking	Intermittent fast beeping (hanya saat pintu tertutup≈)	<b>STOP Mode Auto Reset</b> Contoh: Setelah car maintenance positioning. “Ready to access car roof setlh ≈ 3 min.”
OFF	Blinking	OFF	<b>Silent STOP Mode</b> utk reset: Tekan Reset pd SMIC. System kembali ke “STOP Mode Manual Reset after≈ 3 min.”
Blinking	Blinking	Intermittent slow beeping (hanya saat doors tertutup)	<b>STOP Mode Manual Reset</b> Utk reset: Press “RESET INSPECTION” on SMIC. System kembali ke “Normal Mode after
Saatsebelum Recall	Saatsebelum Recall	OFF	<b>Recall Mode</b>
Berkedip	OFF	ON	<b>Pre-Normal Mode</b>
ON	Berkedip	1 beep	<b>Car maintenance positioning</b>

### 4.3.3 LEDs in CCU (car roof)

#### LEDs on SDICx.Q

LED	Normal Display	Description
24V	ON	ON = 24V <sub>DC</sub> (P01) supply dari LDU
12V-NSG	ON	ON = 12V <sub>DC</sub> (VDD) supply dari LDU
3.3V/5V	ON	ON = 3.3V/5V supply (produksi pada SDIC) untuk MMC/Internal logic
PHS	ON/OFF	ON = Photocell interrupted (Hoistway information, car in the door zone)
2PHS	ON/OFF	ON = Photocell interrupted (Hoistway information, car in the door zone, 2nd access side)
WDOG	Blinking	Blink interval 2 detik saat software OK
SW DOWN-LOAD	OFF/ Berkedip	OFF = Normal display Berkedip = saat software download
ERROR	OFF	ON = ERROR Blinking = mengindikasi gangguan CAN bus
LMG	ON	ON = Car load cell frequency tersedia

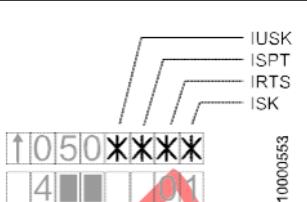
### 4.3.4 LEDs on LCUX, LOP, BIOGIO, COP and VCA



deskripsi LED dari LCUX, LOP, COP, dan VCA dapat ditemukan dalam BAB sesuai PCB.

- LCUX: Section 7.14
- SCOP: Section 7.6 to 7.8
- VCA: Section 7.10
- LOP, BIOGIO, LIN: BAB 7.11 to 7.17

## 4.4 Safety Circuit

Sinyal safety circuit terindikasi dengan bantuan user interface HMI (virtual LEDs).	
<ul style="list-style-type: none"> <li>[ X ] = tutup</li> <li>[ _ ] = buka</li> </ul> <p>• IUSK blinking = LUEISK (Short circuit di safety circuit)</p>	

Signal	Normal	Description
LUEISK	OFF	ON = IUSK berkedip
		ON = Safety circuit supply tak menyala. Possible reason: – Arus safety circuit > 800 mA
IUSK	ON	ON= Supply safety circuit 24 .. 55 V <sub>DC</sub> OK
ISPT	ON	ON = Safety circuit hoistway pit tertutup
RTS	ON	ON = Safety circuit hoistway pit dan landing doors tertutup
ISK	ON	ON = Safety circuit tertutup total

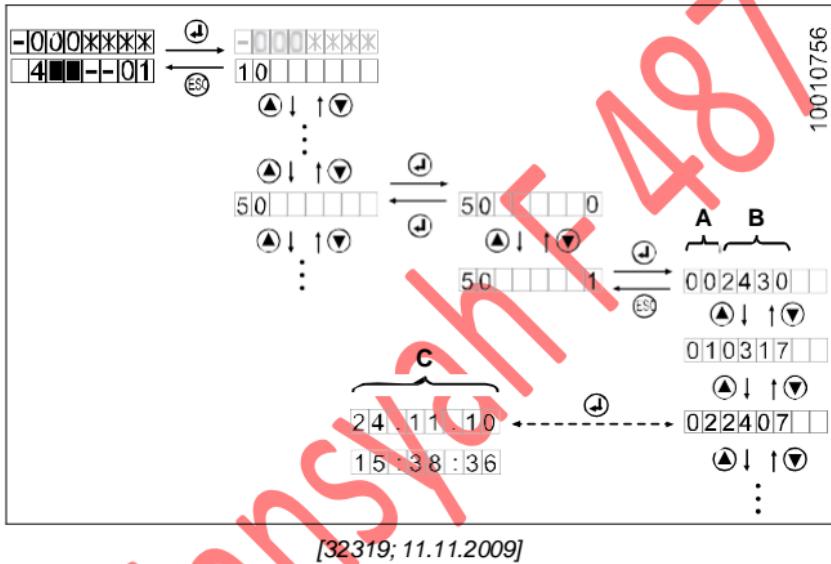
Button	Description
DUEISK-A	Switch safety circuit supply menyala kembali (setelah LUEISK telah diaktifasi).

## 4.5 Event Codes (Menu 50) Error Codes



Error Codes bagian dari OEM level [0]. Lihat informasi pada BAB 1.4.

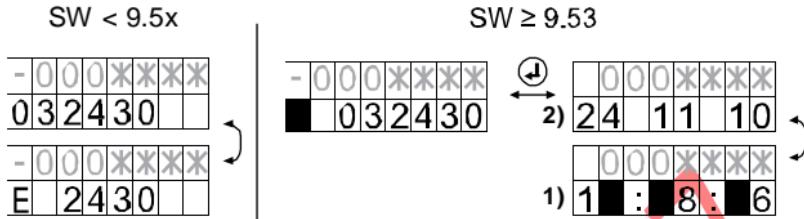
The error codes history dapat dibaca dengan bantuan user interface HMI, menu 50:



4

- **A** = Error storage  
SW ≥ 9.34: 00 .. 49 = latest error .. oldest error
- **B** = 4 digit error code
- **C** = Tanggal & waktu (hanya tersedia dengan SW ≥ 9.53. dapat diatur manual dengan CF=04, PA=2, 5. Otomatis set jika terhubung ke remote monitoring system).

## Informasi Tambahan



[402013; 09.09.2014]

- Message type:  
**E** = Error; **F** = Fatal Error; **P** = Persistent Fatal Error; **I** = Information
- Time (1) and Date (2)



- Memperoleh gambar keseluruhan yang lebih baik mengenai error, jangan hanya membaca eror terbaru. Selalu baca eror terlama.
- Untuk menghapus sejarah tekan tombol “OK” hingga “E-” muncul, but it is recommend to leave the errors for troubleshooting reasons.
- Persistent Fatal Errors perlu prosedur special error recovery (HMI menu 10 > 101, lihat BAB 4.8.3)
- Deskripsi kode eror dapat ditemukan di **Appendix B, Bab 8** pada dokumen ini .

## 4.6 Eror Khusus

### Indikasi eror khusus pada HMI User Interface

Indication	Meaning
<b>SW version</b> (for example “V.9.34.04”) <b>or</b> <b>“70” or “72”</b>	<p>Versi Software (Contoh: “V9.34.04”)</p> <p>Normal display untuk beberapa detik saat start up pada system . Jika indikasi ini tidak menghilang setelah beberapa detik, periksa alasan berikut :</p> <ul style="list-style-type: none"><li>– ACVF mulai secara tepat?</li><li>– Tidak ada koneksi CAN bus ke ACVF. (Selalu saat start-up. Harus menghilang setelah beberapa saat).</li><li>– CAN bus interface di ACVF cacat (setelah koneksi salah pada encoder / CAN bus)</li><li>– CAN bus terganggu oleh SDIC or SCOP cacat. Untuk memeriksa coba pindahkan car tanpa car electronics (lihat BAB 4.9.9). jika car bergerak, masalah disebabkan car electronics (SDIC atau SCOP).</li><li>– Parameter download SIM card ke ACVF gagal. Periksa compatibility ACVF (versi SW) ↔ SIM card (FC parameter file version). Untuk Informasi lebih lanjut harap hubungi spesialis.</li></ul>
<b>CF 16</b>	<p>Saat start-up. Parameters di SIM card beda dari parameters tersimpan di ACVF.</p> <p>kemungkinan 1: Setelah beberapa detik system akan start up dengan parameters tersimpan di ACVF dan “CF 16” akan menghilang . (atau tekan “ESC” untuk segera start up.)</p> <p>kemungkinan 2: tekan “OK” pada HMI untuk melihat parameter mana yang berbeda. konfirm atau ubah parameter.</p>

Indication	Meaning
<b>[E _ 000020]</b>	<p>E_ELEVATOR_SAFETY_CHAIN</p> <p>The HMI shows in sequence:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Tanggal (dd.mm.yy)</li> <li>- Waktu (hh:mm:ss)</li> <li>- the safety chain status dalam format LLIRPUCS:           <ul style="list-style-type: none"> <li>- LL=level (jika 00 level tidak diketahui)</li> <li>- I=ISK Terbuka</li> <li>- R=RTS Terbuka</li> <li>- P=ISPT Terbuka</li> <li>- U=IUSK Terbuka</li> <li>- C=Safety chain error karna KTC</li> <li>- S=Safety chain error karna KTS</li> </ul> </li> </ul> <p>Catatan: If a dash is shown, the signal or state was zero.</p>  <p>For more information go to chapter 8 “Error Codes Descriptions”.</p>



## Masalah Dengan SIM Cards

Jika Sim Card cacat, kosong atau tak tepat digunakan pada SMIC PCB, elevator akan beroperasi selama lima menit tapi hanya untuk minimal service, contoh Simplex DE, tanpa fireman's control, tanpa parking control sbb..

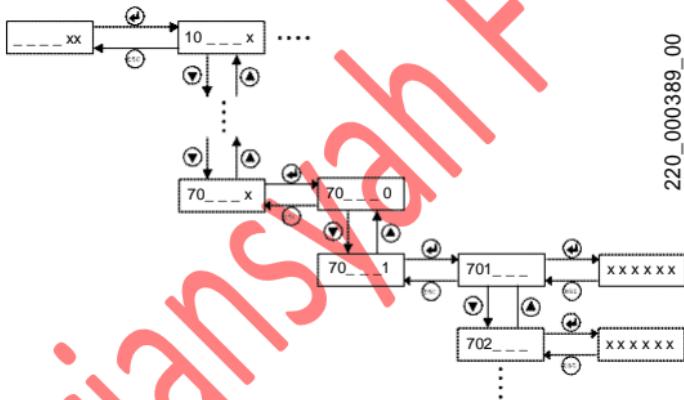
Setelah lima menit car bergerak ke lantai bawah dan tetap terkunci(DT-O and the photocell tetap aktif).

4

## 4.7 ACVF: Monitoring Data, Menu 70 (or 30>306)



Menu 70 adalah bagian dari OEM level [0] (lihat informasi di BAB 1.4).



220\_000389\_00

ACVF monitoring, menu 70 [13024; 26.11.2010]



Dengan SPECI the Vacon Monitoring Data terdaftar di menu 30 > submenu 306.

HMI	ACVF	Arti	Units
701 3061	1.16	Kecepatan Elevator sebenarnya. Nilai terkalkulasi, berdasarkan elevator parameters dan encoder input	mm/s
702 3062	1.21	Nominal linear speed, terkalkulasi	mm/s
703 3063	1.17	Encoder speed	rpm
704 3064	1.18	Encoder pulses (in SW V8.x: Unit adalah 0.01 Hz)	mHz
705 3065	1.3	Motor speed	rpm
706 3066	1.4	Motor current	0.01 A <sub>rms</sub>
707 3067	1.7	Motor voltage	0.1 V
708 3068	1.24	Motor Temperature. Temperature motorterukur berdasarkan KTY84-130 thermal sensor	° C
709 3069	1.1	Output frequency of ACVF	mHz
710 30610	1.2	Frequency reference FC frequency reference ke motor control	mHz
711 30611	1.8	DC-link voltage	0.1 V <sub>DC</sub>
712 30612	1.10	Voltage input AI1 AI1 = Thermostat pada breaking resistor KTHBR	0.1 V
713 30613	1.11	Voltage input AI2 AI2 = Motor Thermistor KTHMH	0.1 V
714 30614	1.9	Unit temperature Mengacu ke internal IGBT module temperature measurement	° C

HMI	ACVF	Meaning	Units
715 30615	1.23	Test Current Iq Filtered current Iq terukur di tengah trip dalam mode posisi saat 16 ms. Iq = output current vector diproduksi oleh torque.	0.01 A
716 30616	1.26	Maximum motor current	mA
717 30617	1.28	Position_mm Posisi car relatif dari awal trip. (nilai terkalkulasi setelah awal trip.)	mm
718 30618	1.29	Distance Request Jarak yang diminta dari control untuk trip selanjutnya. (nilai tampak setelah mulai trip.)	mm
719 30619	1.30	StopDistance_mm Menunjukan jarak breaking terkalkulasi pada Tiap trip	mm
720 30620	1.35	FirstFlagCorr ACVF internal position correction saat car meninggalkan door zone (PHS flag)	mm
721 30621	1.36	LastFlagCorr ACVF internal position correction saat car bertemu door zone (PHS flag).	mm
722 30622	1.31	LastRisingFreq ACVF encoder frequency saat car bertemu tepi yang muncul flag PHS	mHz
723 30623	1.12	Digital input DIN1, DIN2, DIN3 states → lihat table extra dibawah	0...7
724 30624	1.13	Digital input DIN4, DIN5, DIN6 states → lihat table extra dibawah	0...7
725 30625	1.14	Kondisi Digital output DO1, RO1, RO2, RO3. At the moment only RO1, RO2 dan RO3 digunakan. → lihat table extra dibawah	0...15

HMI	ACVF	Meaning	Units
726 30626	1.38	Informasi CLC  Jika parameter "informasi CLC" diatur ke default ke "0": actual informasi CLC  Jika parameter "informasi CLC" diatur ke nilai <> "0": nilai parameter  CLC range: -1000 berarti car kosong dan +1000 berarti muatan penuh (= parameter "GQN Payload")	--
727 30627	1.44	Power Mode. 0: Standstill, 1: Motor, 2: Generator	0...2
728 30628	1.45	Menunjukkan actual motor temperature fault reset level. Biodyn xx C BR: ACVF menjadi tersedia saat temperature turun di bawah reset level ini.	C
729 30629	1.46	Kecepatan fan	%
730 30630	1.47	Brake resistor temperature	C
731 30631	1.49	Actual motor nominal speed saat rpm identification run	rpm
732 30632	1.50	Kondisi U/f curve ID 0: tidak digunakan, 1: stand-by, 2: running, 3: OK, 4: tidak OK	0...4
733 30633	1.51	rpm ID state 0: tidak digunakan, 1: stand-by, 2: running, 3: OK, 4: tidak OK	0...4
734 30634	1.25	Motor current mid	0.01A

**Explanation 723 / 30623 (Inputs DIN1 ... DIN3)**

Value	DIN1 SF (NC contact) (0 = active)	DIN2 SF1 (NC contact) (0 = active)	DIN3 Evacuation mode (from HCU) (1=active)	Status
0	0	0	0	Normal trip
1	0	0	1	
2	0	1	0	
3	0	1	1	
4	1	0	0	
5	1	0	1	
6	1	1	0	Stand-by
7	1	1	1	

**Explanation 724 / 30624 (Inputs DIN4 ... DIN6)**

Value	DIN4 “Car on floor” (1 = active)	DIN5 KB (NC contact) (0 = active)	DIN6 KB1 (NO contact) (1=active)	Status
0	0	0	0	KB/KB1 fault
1	0	0	1	Normal trip car antar lantai
2	0	1	0	Stand-by, car antar lantai
3	0	1	1	Kesalahan KB/KB1
4	1	0	0	Kesalahan KB/KB1
5	1	0	1	Normal trip, car di floor
6	1	1	0	Stand-by, car di floor
7	1	1	1	Kesalahan KB/KB1



status pada tabel 724 berlaku untuk system dengan HCU. Untuk system tanpa HCU,DIN4 selalu 0.

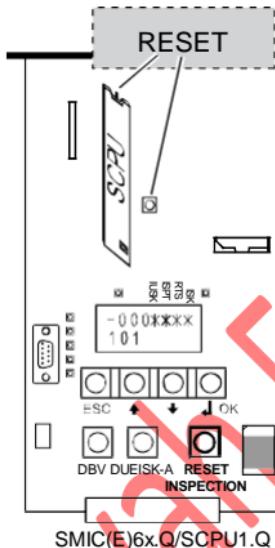
#### Explanation 725 / 30625 (Outputs R01 ... R03)

Value	R01 SF/SF1	R02 MGB	R03 MVE	Status
0	0	0	0	Stand-by (tanpa MVE)
1	0	0	1	Stand-by (MVE berjalan)
2	0	1	0	
3	0	1	1	
4	1	0	0	Start/End Trip (tanpa MVE)
5	1	0	1	Start/End Trip (MVE berjalan)
6	1	1	0	Normal trip (tanpa MVE)
7	1	1	1	Normal trip (MVE berjalan)

Priansyah\_181

## 4.8 Mengatasi eror

### 4.8.1 Normal Reset Elevator Control



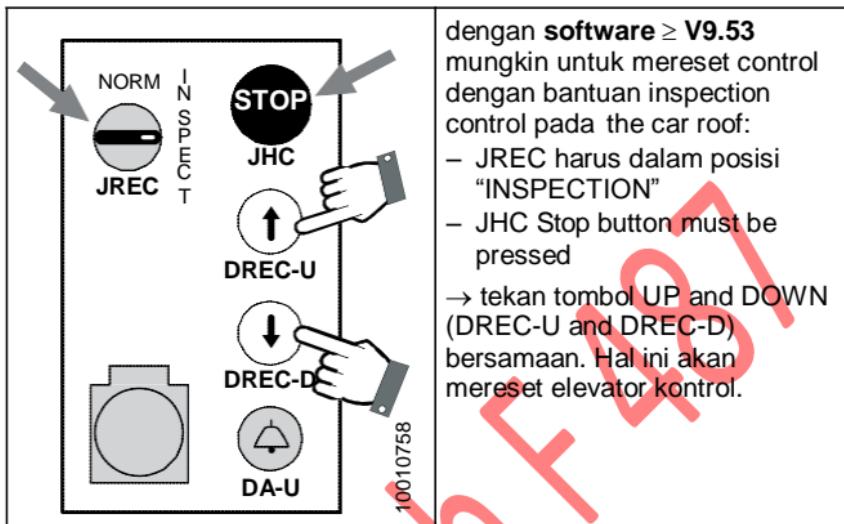
[402014; 10.09.2014]

Tekan tombol RESET sekali pada SCPU (atas SCPU, sisi belakang) pada LDU.  
(dengan SMICE6x.Q: tombol reset tambahan pada SMICE6x.Q PCB.).



Reset harus dilakukan setelah software hang-up atau setelah mengubah konfigurasi.

#### 4.8.2 Normal Reset Elevator Control dari Car Roof



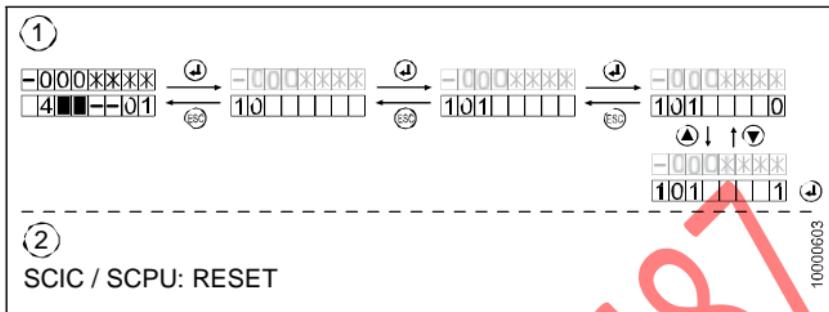
#### 4.8.3 Reset Persistent Fatal Error Control

Sebuah eror fatal persisten terjadi misalnya karena masalah safety circuit dalam pre-opening door zone.

Prosedur yang digambarkan akan mereset item berikut:

- Bionic system persistent fatal errors (pre-opening, re-leveling, KSE, KNE, PHSx bridged, safety circuit)
- ACVF (Vacon) fatal errors (for example KB/KB1)
- Menghapus beberapa keadaan: kondisi fire service, last fire fighter floor, kondisi door lock monitoring)

## Prosedur Reset dengan User Interface HMI:



[25788; 27.08.2009]

4

- 1 Pada user interface HMI pilih main menu 10 dan tekan OK untuk konfirmasi → HMI shows [101 ]
- 2 Tekan OK untuk konfirmasi submenu 101 → HMI shows [101 0]
- 3 Ganti nilai dari [101 0] ke [101 1] dan tekan OK. Setelah beberapa detik HMI akan menampilkan [101 0]
- 4 Tinggalkan menu 10 dan tekan tombol RESET pada SMIC atau SCPU PCB

### 4.8.4 Reset Fatal Error Frequency Converter ACVF

Tergantung penyebab eror,fatal error status pada ACVF tidak teridentifikasi.

#### Prosedur Reset dengan User Interface HMI:

Gunakan prosedur reset yang sama dengan yang digunakan untuk reset fatal error pada control. Lihat bab 4.8.3.

#### Prosedur Reset dengan Vacon user interface panel (optional):

Jika Vacon user interface panel (bukan bagian standar delivery) tersedia,Vacon ACVF dapat direset dengan bantuan tombol reset.

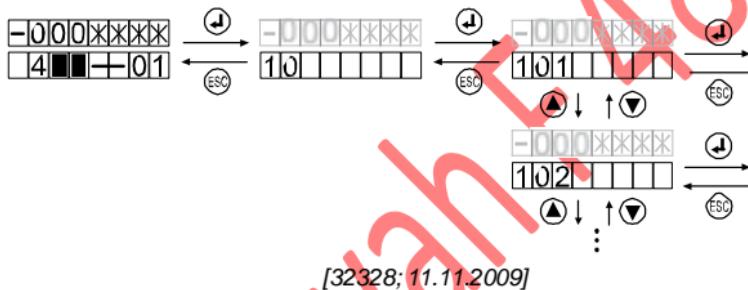
## 4.9 \* Special Modes, Special Commands (Menu 10)

HMI menu 10 menawarkan special commands for diagnostik dan troubleshooting:

- Lakukan elevator commands (car calls, door opening, KFM, ...)
- Matikan special modes (earthquake, SAB, ...)
- Aktifkan special travel modes (ACVF open loop, installation travel, ...)



jika OEM aktif, gunakan fungsi "Enable HMI" pada SPECI ke enable HMI.



Menu	Description	OEM
101	Pengiriman fatal error reset command ke ACVF dan elevator control. This clears fatal errors related to pre-opening, releveling, KNE, KSE, KB/KB1, safety circuit, PHSx bridging.	2
102	Aktifkan mode ACVF open loop This allows traveling by inspection control or recall control despite the failure of the motor encoder, KB/KB1 brake contact or ACVF/motor temperature sensor.	2

Menu	Description	OEM
103	Aktifkan GBP reset mode ke inspection travel beyond KSE-U in order to reset the overspeed governor contact.  Nonaktif otomatis.	2
104	Aktif atau nonaktif mode KFM (dikenal maintenance mode, test travel mode)	2
105	Aktif atau nonaktif instalasi travel mode (mode ini tidak terpengaruh oleh reset)  Remark: Setelah non aktif reset diperlukan untuk kembali ke normal mode.	0
107	Aktif atau nonaktif load measuring (CLC) (non aktif 0 → 1)	1
108	Aktif atau nonaktif the key switch function (JAB) (aktif 0 → 1, which puts the elevator out of service)	1
109	Aktif fungsi OEM. Gunakan menu ini memungkinkan untuk aktifasi OEM dalam advance dari 10'000 trips.	0
110	Pengiriman car call	1
111	Pengiriman landing call	1
112	Pengiriman door open command (door tidak akan tertutup otomatis)	1
113	Pengiriman door close command	1
114	Nonaktifkan SAB  Pusat control Telealarm dapat menempatkan elevator keluar dari service remotely. Command 114 digunakan untuk menempatkan elevator kedalam service kembali.	0
115	Nonaktif Earthquake service (EB) (nonaktif 0 → 1)	2
116	Initiate a learning travel	0

Menu	Description	OEM
117	<p>Service Visit ON/OFF (Disable / enable remote monitoring)</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 0 = Errors tidak tersaring dan kirim through remote monitoring. Otomatis atur ke '0' after 30 minutes jika tidak terdeteksi maintenance activities.</li> <li>- 1 = Errors tidak terkirim through remote monitoring. Otomatis atur ke '1' jika maintenance berjalan (e.g. masukan Inspection mode).</li> </ul>	2
123	<p>Aktif dan nonaktif pre-torque calibration (Aktif 0 → 1)</p> <p>Prosedur berguna untuk elevator yang tidak seimbang, contoh Schindler 3100.</p>	0
124	Nonaktifkan Sprinkler Recall service (SR) (deactivate 0 → 1)	2
125	Pengiriman remote GBP reset command	2
126	<p>Next Call</p> <p>It forces an immediate TM call, usually helpful to accelerate the auto-configuration.</p> <p>Note: not effective in case of CGW.</p>	0
128	<p>Modem detection</p> <p>Digunakan setelah instalasi, penggantian TM device dalam kasus TM communication tidak bekerja (lihat 5.4.24 ETM Embedded Telemonitoring)".</p>	0
129	<p>COP detection</p> <p>Digunakan setelah instalasi COP baru.</p>	0
130	LOP detection (like CF=00, LE=00, LOP counting) (Display during LOP counting: [1301 ])	0

Menu	Description	OEM
133	LMS type confirmation The activation of this menu confirms that the LMS installed is a switch type. This confirmation is needed only if a switch type LMS is installed. – LMS Switch confirmed, showing state 11 – LMS Switch not confirmed, showing state 01	0
134	Temporary disabling of the alarm filter. Used for test alarms. If activated, the alarm is not filtered, even if the car is moving or the doors are open. 134 will be set back to "0" after 30 seconds automatically.	2
135	Stop telealarm activity. Used to reset a pending alarm. (Alarm indication on COP.)	2
136	Overlay detection. (Triplex, Quadruplex) Has to be performed at the of the commissioning of the group. Has to be repeated, if an overlay is removed from the system. Indication [136 ____ 1] = Detection correct Indication [136 ____ 0] = Detection not correct	0
137	Overlay reset. Resets the overlay box. Same function as reset button on the overlay box. Has to be performed after configuration CF=04, PA=01.	0
138	Car light detection/calibration (SW ≥ V11)	0
139	Emergency car light calibration (SW ≥ V11)	0
140	Stationary motor autotuning. (Available with SW ≥ V9.8 and Commodity Mid Rise, Schindler 3600 only.) The HMI signalizes the autotuning phases, at the end shows 0= fail, 1=success.	1

<b>Menu</b>	<b>Description</b>	<b>OEM</b>
<b>141</b>	Autotune the encoder offset. (SW $\geq$ V9.8 and Commodity Mid Rise, Schindler 3600 only.)  The HMI signalizes the autotuning phases, at the end shows 0= fail, 1=success.	1
<b>142</b>	Autotune the dynamic motor. (SW $\geq$ V9.8 and Commodity Mid Rise, Schindler 3600 only.)  The HMI signalizes the autotuning phases, at the end shows 0= fail, 1=success.	1
<b>143</b>	High torque trip (SW $\geq$ V9.9)	1
<b>144</b>	CDD Detection (SW $\geq$ V10.0)	1
<b>145</b>	ECM Calibration (SW $\geq$ V10.0) This menu is visible only if menu 190 is triggered	1
<b>146</b>	ECM Clear error (SW $\geq$ V10.0)	1
<b>147</b>	Door drive detection (SW $\geq$ V11.0)	-
<b>148</b>	KB/KB1 monitoring bypass (Variodyn)	-
<b>149</b>	Motor overtemp bypass (Variodyn)	-
<b>190</b>	Enable one time STM configuration change (SW $\geq$ V10.0)	1
<b>199</b>	Call simulator (SW $\geq$ V10.0)  The maintenance person can start a call simulation with a configurable behavior.  The maintenance person can enter in this menu the number in hex format to instruct the kind of simulation needed:	2

Menu	Description	OEM
	<p>The parameter uses the XYYZZ format; Parameter X: call pattern:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 0 : Stop simulation (simulation is not running)</li> <li>- 1 : Floor calls (random floor/side)</li> <li>- 2 : Car calls (random floor/side)</li> <li>- 3 : Car and floor calls (random floor/side)</li> <li>- 4 : Stop on each floor and open door operation (ZZ0/1/2: opens all unrestricted doors. Restricted levels are skip. ZZ3 open first side 1 and then side 2)</li> <li>- 5 : Full shaft movement (top-&gt;bottom-&gt;top-&gt;....). Doors shall be kept closed once the car landed.</li> <li>- 6 : Full shaft movement (top-&gt;bottom-&gt;top-&gt;....). Doors shall be opened according the current door policy. Restricted floors shall not be obeyed.</li> </ul> <p>Parameter YY: Delay between call (valid only for call pattern 1,2,3) or Delay between the two calls (call pattern 4,5,6):</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 0 : Stop the simulation</li> <li>Parameter ZZ: The amount of trip to perform in 100th unit.</li> <li>- 0 : Infinite</li> </ul> <p>In case of SW reset, the controller resumes the call simulator until all requested trips are performed. In case of SW reset and the call simulation is with infinite trips, the controller terminate the call simulator.</p>	

Menu	Description	OEM
	<p><b>Note:</b></p> <p>A power down of elevator would include errors in the trip count (+/- 100 trips).</p> <p>The behavior of the elevators is according to the configuration of the elevator(s) and according to the current operational mode.</p> <p>Call generated shall not be handicapped and shall not be authenticated (restricted access are not reachable).</p> <p>If case of call simulator running the menu shall show the current snapshot pattern and the ZZ parameter shows the remaining number of trips (in hex format, 100th unit).</p> <p>Example: "2100A" car call simulator running with time between call of 16 seconds and around 1000 trips remaining.</p>	

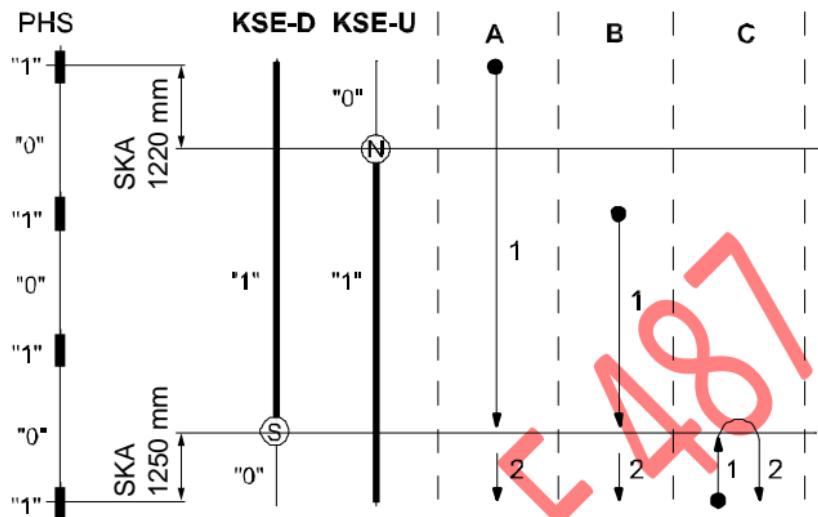
#### 4.9.1 Synchronization Travel

Synchronization travel tidak dapat dimulai secara manual. Setelah situasi berikut, synchronization travel akan dilakukan secara otomatis:

- Pada system power up
- Setelah reset
- setelah inspection travel
- setelah installation travel mode
- saat hoistway information recoverable error telah terjadi
- di TSD/TSD21 systems: KNET supervision teraktifasi tanpa membuka the landing door (KTS tetap tertutup)

synchronization travel sequence berbeda tergantung pada posisi mulai car. (arah permulaan tergantung pada KSE-D dan KSE-U status. Lihat gambar diawah.)

Pada akhir synchronization travel, car akan tetap pada stop PHS terendah.



*Rangkaian Synchronization Travel, tergantung pada posisi start A, B or C  
[402037\_00; 29.01.2015]*

### Masalah saat Synchronization Travel

Kemungkinan penyebab:

- Jika pintu tidak menutup: periksa photocell atau light curtain.
- Synchronization travel mungkin tidak dapat jika car load cell tak terkalibrasi. → Nonaktifkan car load cell sementara.
- Masalah dengan KSE-D and KSE-U magnet atau magnetic switches
- Hoistway information: SKA terpasang tidak tepat

## 4.9.2 Learning Travel

Learning travel digunakan untuk:

- Kalkulasi traction pulley diameter DD dan drive parameters
- Hitung jumlah stop dan hitung jarak interfloor.
- Pelajari sisi pintu dan door preopening informasi
- Baca informasi HW and SW (COP, SDIC)

learning travel antara terpicu otomatis, contoh setelah meninggalkan instalasi travel mode atau dapat dipaksa secara manual.

Alasan mengapa learning travel harus dipaksa:

- Untuk memaksa Re-reading hoistway information

**Rangkaian Learning travel :**

- Synchronization travel seperti digambarkan dibawah "Synchronization Travel" diatas.
- Travel penuh ke top stop (kalkulasi pada pulley diameter DD setelah melewati flags)
- Pada top: Pre-torque calculation oleh ACVF (opening brake). dengan SW  $\geq$  V9.71: Unlock / lock pintu (guna mencegah masalah dengan maximum door lock timer jika hoistway panjang).
- Travel penuh ke bottom stop (membaca jumlah stop dalam hoistway information lengkap dan simpan ke EEPROM)
- Pada bawah: Pre-torque calculation oleh ACVF (opening brake).



Setelah learning travel, system configuration harus diperiksa kembali. Beberapa parameter berubah atau reset secara otomatis saat learning travel:

- COP5B-N configuration direset. CF=15 harus dilakukan kembali. (Hanya dengan SW < V9.5x.)
- Digisens 0 Kg calibration dilakukan pada akhir learning travel. (jika car tidak kosong, kalibrasi ini harus dilakukan dengan car kosong. CF=98) (atau mematikan Digisens saat learning travel dengan HMI menu 10 > 107=1.)
- ACVF pre-torque calibration dilakukan saat learning travel. (jika car tidak kosong, kalibrasi ini harus dilakukan kembali dengan car kosong)

HMI menu 10 > 123=1. Lihat BAB 4.9.10.)

- "blind" floors kembali aktif. CF=26 harus dilakukan kembali. (lihat bab 5.4.21.)

### **SW ≥ V9.34: Memaksa learning travel Menggunakan HMI:**

<b>1</b>	Aktifkan HMI menu 10
<b>2</b>	Pilih submenu 116
<b>3</b>	Ganti dari [116 0] ke [116 1] dan tekan "OK". → HMI menunjukan [116 0]. The "0" blinks. → The learning travel starts
<b>4</b>	Setelah learning travel selesai tekan ESC beberapa kali untuk tinggalkan submenu 116
<b>5</b>	Periksa "Note" pada awal sesi. Tugas setelah learning travel.

### **Kemungkinan penyebab masalah saat Synchronization Travel dan Learning Travel**

- Jika pintu tak menutup: Periksa photocell atau light curtain.
- Synchronization travel tidak dapat mulai jika car load cell belum terkalibrasi.. → Nonaktifkan car load cell sementara
- Masalah dengan KSE-D and KSE-U magnets or magnetic switches
- Hoistway information: SKA terpasang tak tepat
- ACVF parameters terpasang salah. (contoh rated speed or leveling speed (terlalu rendah))



## jika masalah dengan Landing accuracy

beberapa special system konfigurasi dapat menyebabkan masalah dengan landing accuracy.

- System dengan jarak interfloor terlalu jauh:  
Dalam kasus ini opsi “blind floors” dapat dipesan.  
(Additional PHS flags. For configuration lihat CF=26)
- Systems hanya dengan 2 lantai atau dalam case atau masalah umum dengan landing accuracy:  
Dalam kasus ini learning travel dapat dilakukan dengan car seimbang (sekitar 50% muatan).
  - tahap 1: Learning travel car seimbang
  - tahap 2: Manual initiation pada ACVF pre-torque calibration dengan car kosong (0% car load). Lihat bagian 4.9.10, Menu 123.
  - tahap 3: jika Digisens tidak disabled saat learning travel, 0 Kg calibration harus dilakukan kembali dengan empty car (0% car muatan) CF=98, lihat BAB 5.4.1.

### 4.9.3 Open Loop Travel Mode (HMI menu 102)

Open loop travel mode digunakan untuk mengganti unit cacat dalam hoistway head yang biasa digunakan untuk travel dalam travel mode tertutup. (Encoder, brake contacts, thermal contact.)

Tergantung alasan untuk traveling dalam loop mode terbuka terdapat dua prosedur berbeda yang berlaku:

- Prosedur 1: Open loop travel jika defective encoder IG or defective brake contacts KB
- Prosedur 2: Open loop travel jika defective thermal supervision THMH.



Open Loop secara otomatis matik ke OFF segera setelah recall Control atau Inspection Travel mode mati ke OFF!

**Jangan matikan ke OFF Recall atau Inspection saat anda travelling dalam hoistway diluar door zone.**

Anda tidak dapat menyalakan Open Loop mode kembali dan dapat terblokir pada car roof

**Prosedur 1: Open loop travel jika defective encoder IG atau defective brake contacts KB:**

Procedure 1	
1	sambungkan recall control ESE ke SMIC PCB dalam LDU.
2	nyalakan recall control ke "RECALL" travel mode.
3	Pada user interface HMI mengaktifkan open loop travel mode. <ul style="list-style-type: none"> <li>- Pilih main menu 10 dan tekan OK</li> <li>- Pilih submenu menu 102 dan tekan OK</li> <li>- Ganti dari [102 0] ke [102 1] dan tekan OK → HMI menampilkan [102 1] ("1" berkedip)</li> </ul>
4	Kini system dalam open loop travel mode hingga recall control mati atau hingga menu 102 diset kembali "0".
5	Gunakan recall control untuk menggerakan car ke LDU guna mencapai car roof.  Keterangan: Dianjurkan untuk meletakkan top pada car sedikit di atas LDU floor pada KSE level. Dengan cara ini Anda dapat melangkah ke car roof dan mencapai motor dan ACVF.

	<b>Procedure 1</b>
	Tahap selanjutnya (6 - 9) berlaku hanya jika teknisi harus travel pada car roof dengan help inspection control.
<b>6</b>	Buka landing door dan aktifkan inspection control pada car roof → Hal ini dapat mereset sistem untuk menutup loop travel mode (HMI indication [102 0])
<b>7</b>	Ganti recall control ESE kembali ke “NORMAL” travel mode
<b>8</b>	Pada user interface HMI aktifkan open loop travel mode kembali. (jika perlu) – ganti [102 0] ke [102 1] dan tekan OK. → The HMI menampilkan [102 1] (The “1” berkedip)
<b>9</b>	Kini anda dapat travel dalam open loop travel mode ke hoistway head (KSE level) untuk memeriksa bagian cacat. Jika perlu gunakan car blocking device sebelum melakukan kerja pada mesin atau pada ACVF

**Procedure 2:** Buka loop travel jika defective thermal contact THMH:

	<b>Procedure 2 (SW ≥ V9.34)</b>
	Jika masalah dengan thermal supervision THMH, terdapat waktu time out saat tak ada travel yang mungkin.
<b>1</b>	Tunggu <b>15 menit</b> hingga THMH timer telah elapsed
<b>2</b>	Setelah 15 menit, sambung recall control ESE ke SMIC PCB dalam LDU .
<b>3</b>	Ganti recall control ke “RECALL” travel mode
<b>4</b>	Pada user interface HMI aktifkan open loop travel mode. – Pilih main menu 10 dan tekan OK – Pilih submenu menu 102 dan tekan OK – Ganti dari [102 0] ke [102 1] dan tekan OK → HMI menampilkan [102 1] (The “1” berkedip)

<b>Procedure 2 (SW ≥ V9.34)</b>	
<b>5</b>	Tekan tombol RESET pada SCPU dan tunggu hingga system mulai kembali .
<b>6</b>	Kembali dengan tahap 3 pada prosedur 1 di atas (Nyalakan open loop travel mode kembali [102 1]. Lalu recall control ESE dapat digunakan .)

#### **4.9.4 GBP Reset Travel Mode (HMI menu 103)**

GBP Reset Travel mode digunakan setelah overspeed governor telah released. Ia mengizinkan travel pada car roof ke atas hoistway (melebihi titik KSE-U) untuk mereset KBV..

<b>1</b>	Unplug SMIC.KBV and plug special jumper plug “GBP Reset” to SMIC.KBV
<b>2</b>	Enter main menu 10 pada HMI and pilih submenu 103
<b>3</b>	Ganti nilai dalam submenu 103 dari “0” ke “1” dan tekan OK
<b>4</b>	Nyalakan inspection control pada car roof. (Recall control harus dimatikan)
	Sistem kini siap untuk travel dalam inspection travel mode ke atas hoistway.

#### **4.9.5 Reset the Safety Gear**

<b>1</b>	Jika safety gear telah terpasang, lepaskan car keluar dari safety gear dengan bantuan recall control station ESE. <ul style="list-style-type: none"> <li>– Turunkan car dengan menekan selama 1 detik.</li> <li>– Untuk melepaskan safety gear , gerakan car keatas dengan menekan DRH-U</li> <li>– Ulangi prosedur ini 2-4 kali.</li> </ul>
<b>2</b>	Jika car tidak bergerak setelah safety gear acceptance test : <ul style="list-style-type: none"> <li>– Langkah 1: carry out a high torque trip (menu 143).</li> <li>– Langkah 2: remove part of the test weight from the car and try again.</li> </ul>

<b>3</b>	Jika car tidak bergerak: Ulangi prosedur yang sama (tahap 1) dalam open loop travel mode (HMI menu 102. Lihat BAB 4.9.3)
<b>4</b>	Dengan recall control ESE gerakkan car ke lantai bawah hingga Anda dapat mencapai dari pit bagian KF contact di bawah car. → Reset the KF contact
<b>5</b>	Gerakkan car dengan bantuan recall control ESE ke atas hoistway. (Car roof di atas LDU level.) Dengan cara ini Anda dapat memanjang car roof dan reset KBV contact. Atau gunakan “GBP Reset Travel mode” (HMI menu 103, lihat Bab 4.9.4) untuk travel dengan inspection control ke atas hoistway dan untuk reset KBV contact.
<b>6</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>– Pastikan car load cell tetap berjalan tepat (CF=95).</li> <li>– Pastikan load carrying element retainers diposisi aman.</li> <li>– Pastikan load carrying element diposisikan tepat pada suspense pulley.</li> <li>– Periksa guide rails.</li> </ul>

## 4.9.6 KFM Travel Machine Room Mode (HMI menu 104)

Travel machine room mode dapat diaktifkan baik dengan HMI menu 104.

Travel machine room mode digunakan untuk mengirim car dari lantai atas ke lantai terbawah dan kembali lagi. (Test trip melalui seluruh hoistway.)

### Aktifasi KFM dengan HMI user interface:

1	Enter main menu 10 pada HMI
2	pilih submenu 104
3	Ganti nilai submenu 104 dari “0” ke “1” dan tekan OK
4	Kirik car ke bawah dank e atas: untuk memulai test trip tekan tombol “OK” pada User Interface HMI.

4

## 4.9.7 Inspection and Recall Travel (ESE)

### Inspection Travel

Inspection control dinyalakan menggunakan JREC switch pada Inspection control station pada atap car.

Car dapat dipindahkan dengan kecepatan sangat rendah. Jarak travel akan dibatasi oleh KSE .

### ESE (Recall Control)

Car dapat dipindahkan dengan kecepatan sangat rendah menggunakan recall control. ESE control terblokir saat inspection travel dalam ON.

Jarak travel **tidak** akan dibatasi oleh KSE atau KNE! Car dapat travel ke bawah langsung ke buffer! (Dengan recall control, safety contacts berikut tidak diperiksa: KF, KF1, KNE, 2KNE, KFG dan KBV. Juga hoistway information KSE-U, KSE-D dan PHS/PHUET diabaikan.)

#### 4.9.8 Car Positioning for Accessing the Car Roof

Schindler 3100/3300/3600/5300/6300 menawarkan teknisi layanan sebuah automatic car positioning untuk mengakses car roof. Prosedur ini harus dilakukan sebelum melakukan maintenance apapun pada elevator,

	<b>Description</b>
1	Dalam LDU, pada SMIC, tekan tombol “RESET INSPECTION” selama 3 detik. (Terdapat bunyi “beep” ).
2	Car bergerak ke LDU floor dan membuka pintu. Pastikan tidak ada penumpang di dalam car
3	Tekan tombol “RESET INSPECTION” kembali
4	Pintu menutup dan car bergerak pelan hingga car roof disejajarkan dengan LDU floor. Hal ini diindikasi oleh beeping buzzer dan LEDs LREC dan LREC-A berkedip
5	Buka pintu dengan triangular key, tekan tombol STOP pada car roof & nyalakan Inspection. (Dengan JREC ke “INSPECTION” atau dalam TSD systems dengan bantuan tuas kuning.)
	Hanya untuk TSD systems (systems with reduced headroom), LED behavior is described in section 4.3.2: Setelah menyelesaikan tugas pada car roof <ul style="list-style-type: none"><li>– Travel dengan inspection control ke LDU floor</li><li>– Tinggalkan car roof dan kembalikan ke normal mode dengan batuan tuas kuning</li><li>– Tutup landing door</li><li>– Buzzer berbunyi dan LREC and LREC-A berkedip<ul style="list-style-type: none"><li>→ tekan tombol RESET INSPECTION pada SMIC untuk kembali ke normal mode. (pastikan tidak ada orang di car roof)</li></ul></li></ul>

#### 4.9.9 mengakses Car Roof dengan Installation Travel

Jika terdapat cacat dalam electronics pada car roof atau door drive, car tidak lagi akan bergerak dalam normal mode.

TProsedur berikut juga dapat digunakan untuk memastikan ACVF berjalan.

##### Procedure 1: Recall control ESE

	Description
1	Sambungkan recall control ESE dalam LDU ke SMIC. Coba gerakkan car dalam "RECALL" control travel mode. (Dengan recall control, safety contacts berikut tidak diperiksa: KF, KF1, KNE, 2KNE, KFG dan KBV. Juga hoistway information KSE-U, KSE-D dan PHS/PHUET diabaikan)
2	Jika car tidak bergerak, lanjutkan ke prosedur 2

##### Procedure 2: Recall control ESE dengan installation travel mode

	Description
1	Recall control ESE tetap tersambung
2	aktifkan installation travel mode <ul style="list-style-type: none"> <li>– Pada HMI pilih main menu 10</li> <li>– Pilih submenu 105</li> <li>– Ganti [105 0] ke [105 1] dan tekan OK</li> </ul>
3	Coba gerakkan car dengan recall control ESE (Dalam installation travel mode, door signals diabaikan. Safety circuit harus ditutup)
4	Jikae car tidak bergerak, lanjutkan ke prosedur 3.

### **Procedure 3: Installation travel mode tanpa car electronics**

	<b>Description</b>
<b>1</b>	Recall control ESE tetap tersambung dan system dalam installation travel mode
<b>2</b>	Matikan CAN bus communication ke car electronics  Pada atas SMIC PCB (antara konektor) ganti CAN termination switch ke posisi ON.
<b>3</b>	Coba gerakkan car dengan recall control ESE . Dalam mode ini, car dapat digerakkan dalam konfigurasi dasar hanya dengan LDU dan ACVF. Jika car dapat digerakkan, Anda tahu ada masalah dengan car electronics (SDIC, SUET, SCOP, photocell atau door drive)

#### **4.9.10 Manual Pre-torque Calibration (HMI menu 123)**

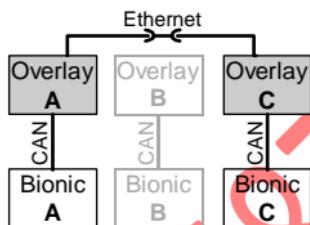
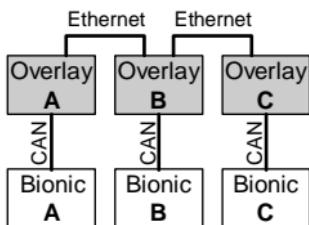
Pre-torque calibration yang tepat penting untuk kualitas travel tinggi (bergerak pada tiap permulaan trip). Pre-torque calibration secara otomatis dilakukan saat learning travel. Jika car tak kosong saat learning travel, pre-torque calibration perlu dilakukan kembali

	<b>Description</b>
<b>1</b>	Precondition: Car terinstal penuh (termasuk seluruh car decoration) dan counterweight terisi sesuai aturan
<b>2</b>	Pastikan car kosong (0 kg load).
<b>3</b>	Pada user interface HMI aktifkan manual pre-torque calibration – pilih main menu 10 dan tekan OK – pilih submenu menu 123 dan tekan OK – ganti dari [123 0] ke [123 1] dan tekan OK
<b>4</b>	→ Car bergerak ke LDU floor dan membuka pintu . → HMI menampilkan [123nn 1] (“nn” menampilkan lantai aktual. “1” berkedip .

<b>Description</b>	
<b>5</b>	<p>Pastikan car kosong.</p> <p>Pada HMI tekan tombol “OK” .</p> <p>→ pintu menutup dan pre-torque calibration mulai.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Car bergerak ke top floor dan melakukan pre-torque calibration</li> <li>- Car bergerak ke bottom floor dan melakukan pre-torque calibration</li> </ul>
<b>6</b>	Setelah pre-torque calibration HMI menampilkan [123 1] (“1” is berkedip)
<b>7</b>	Ganti dari [123 1] ke [123 0] dan tekan OK untuk meninggalkan pre-torque calibration mode.

## 4.10 Diagnostics for the Overlay

Jika satu elevator harus diservis untuk maintenance atau dimatikan, penting untuk menyambung sisa elevator pada grup satu sama lain.



*Elevator Group dengan Overlay, temporary bridge [37579; 08.11.2010]*

### Kasus error khusu dan indikasinya HMI:

deskripsi detail 309-1 hingga 309-6 (HMI menu 30): BAB 9.3

HMI	Case 1			HMI	Case 2		
	<pre> graph TD     OverlayA[Overlay A] --- CAN1[CAN]     OverlayB[Overlay B] --- CAN2[CAN]     OverlayC[Overlay C] --- CAN3[CAN]     CAN1 --- BA[Bionic A]     CAN2 --- BB[Bionic B]     CAN3 --- BC[Bionic C]     OverlayA --- Ethernet1[Ethernet]     OverlayB --- Ethernet2[Ethernet]     OverlayC --- Ethernet3[Ethernet]   </pre>				<pre> graph TD     OverlayA[Overlay A] --- CAN1[CAN]     OverlayB[Overlay B] --- CAN2[CAN]     OverlayC[Overlay C] --- CAN3[CAN]     CAN1 --- BA[Bionic A]     CAN2 --- BB[Bionic B]     CAN3 --- BC[Bionic C]     OverlayA --- Ethernet1[Ethernet]     OverlayB --- Ethernet1     OverlayC --- Ethernet1   </pre>		
309-1	1	1	1	309-1	-	1	1
309-2	0	1	1	309-2	-	1	1
309-3	x	3	3	309-3	-	3	3
309-4	x	2	2	309-4	-	2	2
309-5	x	2	2	309-5	-	2	2
309-6	3	3	3	309-6	-	3	3
Error	4701	4705	4705	Error	-	4705	4705

HMI	Case 3			HMI	Case 4		
	Ethernet  Overlay A	Ethernet Overlay B	Ethernet Overlay C		Ethernet Overlay A	Ethernet  Overlay B	Ethernet Overlay C
309-1	1	1	1	309-1	1	1	1
309-2	0	1	1	309-2	1	0	1
309-3	x	2	2	309-3	1	x	1
309-4	x	2	2	309-4	1	x	1
309-5	x	2	2	309-5	1	x	1
309-6	3	3	3	309-6	3	3	3
Error	4701	4705	4705	Error	4705	4701	4705

HMI	Case 5			HMI	Case 6		
	Ethernet Overlay A	Ethernet Overlay B	Ethernet Overlay C		Ethernet Overlay A	Ethernet Overlay B	Ethernet Overlay C
309-1	1	1	1	309-1	1	1	1
309-2	1	1	1	309-2	1	1	1
309-3	3	3	3	309-3	3	3	3
309-4	3	3	3	309-4	3	3	3
309-5	2	2	2	309-5	2	2	2
309-6	3	3	3	309-6	3	3	3

Case 5 and 6 tidak menciptakan overlay errors dalam sejarah.

## **4.11 komunikasi dengan Service Computer**

### **4.11.1 Komunikasi dengan Bionic 5 control**

Lihat Quick Reference K 608218 "Diagnostics and Software Update untuk ahli

### **4.11.2 Komunikasi dengan ACVF**

Lihat Quick Reference K 608218 "Diagnostics and Software Update untuk ahli"

## **4.12 Software Update**

### **4.12.1 Software Update of Control**

PAstikan General Checks sebelum tindakan SW Update:

<b>Necessary General Checks before Executing SW Update:</b>	
<b>1</b>	Verify that the controller hardware is equal or above Bionic 5 Rel. 04 (the display must be the blue LCD). If it is older than BIC 5.4, do not perform the update.
<b>2</b>	Download the current system info to CADI, if applicable.
<b>3</b>	Verify the current installed SW/FW versions of: – SCPU SW (CF12 PA1) – SDIC FW (CF12 PA2) – COP FW (CF12 PA5) – SMIC CPLD (CF12 PA9) and SMICFC BIC 6 – Boot-loader (CF12 PA13)  If any of the above mentioned SW/FW is already the required version, that specific SW/FW must not be updated.
<b>4</b>	Verify that the current SCPU SW installed is listed in J 42107990, in case a non-listed SW version, do not perform the update.
<b>5</b>	Read out trip counter (CF11 PA1), CLC parameters (CF96 PA1/2/3) and write down the values in the elevator log book, which shall be restored after the update.

<b>Necessary General Checks before Executing SW Update:</b>	
<b>6</b>	Take the car to where the LDU is located and enter configuration mode (CF 40).
<b>7</b>	Switch OFF the elevator and remove the MMC.

### Steps to Update Bionic SW:

The update of Bionic SW includes the following steps:

- Update COP5x
- Update SDIC5x
- Update the boot-loader on SCPU
- Update CPLD and main controller SW on SMIC and SMICFC BIC 6

4

<b>Step 1: Update COP5x</b>	
<b>1</b>	Access COP and open the COP panel.
<b>2</b>	Insert the MMC card (for example, COP5 V3.4) in the COP and press reset.
<b>3</b>	Wait (a few seconds) until the WDG and DWNLD LEDs are permanently ON.
<b>4</b>	Remove the MMC card and press reset on COP.
<b>5</b>	A test alarm to Call Center is automatically generated.



If alarm horn is present, it will initiate the alarm. In case of disconnecting alarm horn during the update, check to reconnect it after update.

<b>Step 2: Update SDIC5x (only if FW version <math>\leq</math> 3.1 upgrading to FW version <math>\geq</math> 3.2)</b>	
<b>1</b>	Position the elevator to easily access the car top (press "reset inspection" button below HMI on SMIC or SMICFC BIC 6).
<b>2</b>	Remove the CCU cover.

Step 2: Update SDIC5x (only if FW version $\leq$ 3.1 upgrading to FW version $\geq$ 3.2)	
3	Insert the MMC card for SDIC5x boot-loader (for example, SDIC5x Boot-loader bl08_100) in the SDIC5x and press reset on SDIC5x.
4	Wait and observe the DWNLD LED starts blinking.
5	Wait until the "WDOG" and "ERR" LEDs start to fast <del>blinking</del> .
6	Remove the MMC card.
7	Insert the MMC card for SDIC5x SW (for example, SDIC5 V3.2) in the SDIC5x and press reset on SDIC5x.
8	Wait ( $\pm$ 3 seconds) and press reset again.
9	Wait ( $\pm$ 30 seconds) till DWNLD LED is permanently OFF.
10	Remove the MMC card and press reset on SDIC5x.



In some cases the MMC is not properly detected, in this case just reinsert the MMC several times.

Step 3: Update the boot-loader on SCPU	
1	Insert the MMC card (for example, SCPU boot-loader V2.1) in the SMIC board and press reset on SMIC
2	Wait ( $\pm$ 3 seconds) and press reset again
3	Wait (at least 15 seconds) until the WDG and DWNLD LEDs are permanently OFF
4	Remove the MMC card and press reset
5	Before the boot-loader update starts there is a countdown of 20 seconds, after this countdown do not reset/power off/remove the MMC till the completed download message ("BOOT OK") appears on the HMI
6	Exit configuration mode (Menu 40).



Once boot-loader V2.1 is installed, downgrading of SW in SCPU is no longer possible.

<b>Step 4: Main Controller SW on SMIC and/or update the CPLD</b>	
<b>1</b>	Insert the MMC card (for example, Main controller SW 10.00 + SMIC CPLD V2.1) in the SMIC board and press reset on SCPU.
<b>2</b>	Before the update starts there is a countdown of 20 seconds, after this countdown do not reset/power off/remove the MMC until the completed download message (Download OK) appears on the display.
<b>3</b>	Remove the MMC card and press reset on SCPU.
<b>4</b>	At start-up, verify that the SW version is updated (for example, V9.85.33)



The backlight of the HMI is on and “MMC detected” => “Downloading” => “Download OK” is shown.

#### Final Checks:

- Configure LOP counting (one or two access sides).
- Check that required SW/FW versions are installed:
  - SCPU SW (CF12 PA1)
  - SDIC FW (CF12 PA2)
  - COP FW (CF12 PA5)
  - SMIC CPLD (CF12 PA9) and SMICFC BIC 6
  - Boot-loader (CF12 PA13).
- Restore trip counter (CF11 PA1), CLC parameters (CF96 PA1/2/3) values from elevator log book, if necessary.
- Leave all menus and release the elevator for normal operation.
- Verify all the functionalities of the elevator and specific elevator options like GS, Fire Service, ZB3 Keys, Pin Code, Blind Floors etc.
- Remove the stickers “In maintenance” from all floors and COP.

#### **4.12.2 Software Update of ACVF**

See Quick Reference K 608218 "Diagnostics and Software Update for Experts

#### **4.12.3 Software Update of Servitel TM4**

See Quick Reference K 608218 "Diagnostics and Software Update for Experts

### **4.13 Sematic C MOD (Schindler 6300)**

For the diagnostics of the Sematic C MOD door drive please refer to section 7.23

### **4.14 Fermator Compact (Schindler 6300)**

For the diagnostics of the Fermator Compact door drive please refer to section 7.22

### **4.15 Prosedur Penggantian**

#### **General rules**

- Ambil tindakan hati-hati ESD Electrostatic Discharge
- Jangan plug atau unplug konektor apapun saat power supply menyala
- Saat anda unplug konektor pastikan terlabel dengan tepat(untuk dicolok setelah itu pada posisi yang tepat kembali).
- Setelah penggantian komponen apapun: periksa system atas fungsi yang tepat

#### **4.15.1 Penggantian PCBs**

PCB	Tasks
SMIC61	<b>Setelah penggantian:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>• Pastikan SIM card di masukkan</li><li>• Pastikan CAN bus terminasi switch setting tepat</li><li>• Pastikan SCPU dan CLSD terinstal tepat</li></ul>

PCB	Tasks
SCPU	<p>Pada SCPU, seluruh konfigurasi disimpan di EEPROM. Karena tidak ada kemungkinan untuk melakukan electronic backup, seluruh konfigurasi harus dilakukan setelah penggantian. Coba baca kemungkinan konfigurasi yang ada.</p> <p><b>Sebelum penggantian:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Baca trip counter dan travel time (CF=11 atau HMI menu 60 &gt; 601, 602) dan catat nilai dalam elevator log book</li> <li>Baca car load cell calibration data (lihat BAB 5.4.2) <ul style="list-style-type: none"> <li>– CF=96, PA=1, PA=2 dan PA=3</li> <li>– CF=08, PA=01 dan PA=08</li> </ul> </li> <li>Baca encoder direction dan phase sequence <ul style="list-style-type: none"> <li>– CF=16, PA=14 dan 15</li> </ul> </li> <li>Parameter berikut perlu dibaca hanya jika item ini tersedia dalam sistem <ul style="list-style-type: none"> <li>– Parking floor, penthouse? → CF=02</li> <li>– Key switches in car? → CF=05/55, CF=41, CF=17</li> <li>– PIN code? → CF=41, PA=1</li> <li>– JDE atau JAB pada LOP? → CF=40, L=n, PA=21</li> <li>– LCUX pada floors? → CF=40, L=n</li> </ul> </li> </ul>
SCPU	<p><b>Setelah penggantian:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Jika perlu ganti encoder direction and phase sequence (CF=16, PA=14 and 15)</li> <li>Lakukan learning travel (see section 4.9.2)</li> <li>Jika tersedia masuki car load cell data (CF=08, PA=01 and PA=08; CF=97) (lihat bab 5.4.2)</li> <li>Lakukan LOP counting (CF=00, LE=00) (lihat BAB 5.4.5)</li> <li>Masukan parameter yang and abaca sebelumnya</li> <li>Lakukan konfigurasi wajib (lihat BAB 5.2)</li> <li>Atur waktu dan tanggal (CF=04)</li> <li>Lakukan konfigurasi ETM(A) (lihat BAB 5.4.24, 5.4.25)</li> <li>Jika perlu lakukan konfigurasi untuk opsi lainnya</li> </ul>

PCB	Tasks
CLSD	<p><b>Setelah penggantian:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Lakukan konfigurasi ETM (lihat BAB 5.4.24, 5.4.25)</li> </ul>
SEM	<p><b>Stelah Penggantian:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Periksa bridge connectors</li> <li>Tekan tombol DEM</li> <li>Periksa evakuasi manual dan otomatis</li> </ul>
SDIC	<p><b>Setelah Penggantian:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Periksabridge connectors</li> <li>Periksa tombil alarm (pada car dan COP)</li> </ul>
SUET	Tidak ada tindakan khusu yang diperlukan
COP	<p><b>Sebelum penggantian:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>untuk membuka COPs lihat BAB 7.5</li> </ul> <p><b>Setelah penggantian:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Jika tersedia: pastikan VCA voice announcer dan SAS card reader terinstal tepat</li> <li>Periksa fungsi dan display yang tepat</li> <li>Jika perlu ulang konfigurasi. (CF=01, CF=15) (lihat BAB 5.4.3, 5.4.15)</li> <li>Jika tersedia: periksa untuk fungsi key switch yg tepat</li> <li>Periksa tombol alarm</li> </ul> <p>Hanya jika terjadi masalah: mungkin bahwa COP tidak dikenali dengan tepat. Lakukan deteksi COP dengan bantuan HMI menu 10, submenu 129 ([129 0] ke [129 1] dan OK), (dan SW <math>\geq</math> V9.34)</p>

PCB	Tasks
LOPs	<p><b>Sebelum penggantian:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- untuk melepas LOP dari door frame: tekan LOP keatas dan pindahkan keluar dari frame.</li> </ul> <p><b>Setelah penggantian:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Jika tersedia: Pastikan LIN, LCUX dan key switch contacts tersambung kembali.</li> <li>• lakukan konfigurasi LOP pada masing-masing lantai. (Lihat BAB 5.4.4 to 5.4.6)</li> <li>• jika key switch tersambung ke LOP pastikan fungsi tepat. Jika perlu ulang konfigurasi (lihat BAB 5.4.8 to 5.4.10)</li> </ul>
LIN	<p><b>Stelah penggantian:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Pastikan LIN tersambung ke LOP dan BIO bus</li> <li>• Lakukan konfigurasi LOP pada masing-masing lantai. (lihat BAB 5.4.4 to 5.4.6)</li> </ul>
LCUX	<p><b>Stelah Penggantian:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• pastikan LCUX tersambung ke LOP dan BIO bus</li> <li>• pastikan seluruh inputs dan outputs tersambung</li> <li>• lakukan konfigurasi LOP pada masing-masing lantai. (Lihat bab 5.4.4 to 5.4.6)</li> <li>• Patikan fungsi seluruh inputs dan outputs. Jika perlu ulang konfigurasi (lihat BAB 5.4.14)</li> </ul>

## 4.15.2 Penggantian komponen lainnya

### Penggantian ACVF

	Tugas
ACVF	<p><b>Setelah Penggantian:</b></p> <ul style="list-style-type: none"><li>• Jika HMI menampilkan [CF 16] saat start up: ACVF mungkin sudah digunakan pada system lain. dalam kasus ini ACVF parameter pada SIM card harus diunduh manual ke ACVF . gunakan CF=16, PA=99 untuk prosedur ini.</li><li>• Jika elevator berhenti dengan eror saat trip pertama: periksa encoder direction dan phase sequence: CF=16, PA=14 dan PA=15</li></ul>

### Penggantian batrai di LDU

	rangkaian
	Untuk mengganti battery, LDU covers harus dilepas
1	Unplug DC-AC connector pada SEM PCB
2	Putuskan battery dan lepas . (Pastikan Anda ingat posisi kabel yang tepat .)
3	Sambungkan battery baru ke inverter cables (mungkin terdapat percikan kecil pada connectors )
4	Setelah battery telah tersambung lagi: Plug connector DC-AC ke SEM
5	Tekan tombol DEM pada SEM PCB
6	Periksa evakuasi manual
7	Periksa evakuasi otomatis

### Penggantian Encoder, KB brake contacts, THMH

Untuk mengganti encoder, KB contacts atau THMH pada mesin, open loop travel harus digunakan. Lihat Bab 4.9.3.

# 5 \* Commissioning and Configuration

## 5.1 Commissioning Procedure

Rincian prosedur commissioning dapat ditemukan di dokumen K609754 (Panduan referensi singkat "Installation dan Commissioning Schindler 3100/3300/3600/5300/6300").



- Menus dan parameters keduanya pada HMI SPECI.
- Not all are visible pada HMI depending if OEM is active or not.

	Description and remarks
1	<b>Installation Travel</b> Periksa mana yang harus dilakukan: Mulai trip ke bawah dengan bantuan recall control . <ul style="list-style-type: none"><li>– Jika installation travel berhenti dengan eror (encoder atau shaft speed error) encoder direction harus diganti dengan CF=16, PA=14</li><li>– Jika car bergerak ke arah yang salah the phase sequence harus diganti dengan CF=16, PA=15</li></ul>
2	<b>Instalasi mekanikal tuntas</b> (Counterweight filled, car decoration tuntas)
3	<b>Learning travel</b> dengan 0% car load. (Menu 10, Submenu 116=1) (Digisens nyala, 107=0) (Lihat bab 4.9.2)
4	<b>Konfigurasi wajib</b> Lihat BAB 5.2
5	<b>Reset</b> Beberapa perubahan menjadi aktif hanya setelah reset. → Setelah selesai konfigurasi tunggu 30s. lalu tekan tombol reset(SCPU).



## Jika terdapat masalah dengan landing accuracy

Beberapa konfigurasi sistem khusus dapat menyebabkan masalah dengan landing accuracy.

- **Systems dengan jarak interfloor travel besar**

Dalam kasus ini, opsi “blind floors” dapat dipesan.  
(Tambahkan PHS flags. Untuk konfigurasi lihat CF=26)

- **Sistem dengan hanya 2 lantai atau in case atau masalah umum dengan landing accuracy**

Dalam kasus ini, learning travel dapat dilakukan dengan balanced car (sekitar 50% load)

- tahap 1: Learning travel dengan balanced car
- tahap 2: Manual initiation pada ACVF pre-torque calibration dengan car kosong (0% car load). Lihat BAB 4.9.10 “Manual Pre-torque Calibration (HMI menu 123)”
- Tahap 3: tahap 3 berlaku hanya jika digisens terkalibrasi namun tidak dimatikan saat learning travel: ulangi kalibrasi 0kg (CF=98) dengan Car kosong

## 5.2 Konfigurasi wajib dan rangkaian

Rincian deskripsi dapat dilihat di BAB "Control Parameters (Menu 40)" dan "Detailed Configuration Descriptions".

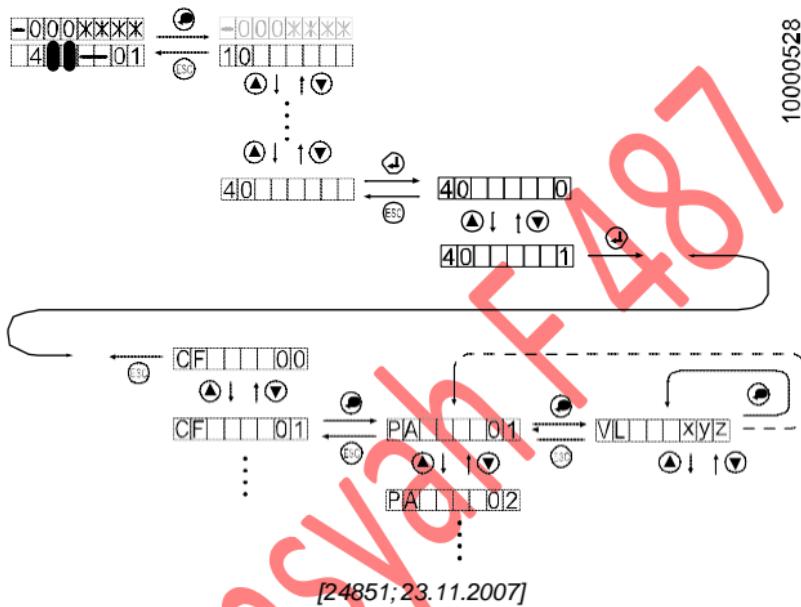
1	Hanya jika opsi Penthouse (LDU pada lantai dua teratas): Konfigurasi lantai dimana LDU terinstal	<ul style="list-style-type: none"><li>- CF=02, PA=07</li></ul>
2	Jika perlu (sebelum learning travel): <ul style="list-style-type: none"><li>- Encoder direction</li><li>- Phase sequence</li></ul>	<ul style="list-style-type: none"><li>- CF=16, PA=14</li><li>- CF=16, PA=15</li></ul>
3	Hanya jika blind floor flags terinstal: LIFD Long interfloor distance configuration	<ul style="list-style-type: none"><li>- CF = 26</li></ul>
4	Hanya jika independent door operation:	<ul style="list-style-type: none"><li>- CF = 30</li></ul>
5	Car load cell calibration <ul style="list-style-type: none"><li>- GQ definition</li><li>- Digitsens definition</li><li>- 0 Kg recalibration</li><li>- Calibration dengan reference load</li><li>- Backup dari calibration</li></ul>	<ul style="list-style-type: none"><li>- CF=08, PA=01</li><li>- CF=08, PA=08</li><li>- CF=98</li><li>- CF=99</li><li>- CF=96</li></ul>
6	Hanya COP5B-N, COP4B dan FI-GS : Keypad configuration	<ul style="list-style-type: none"><li>- CF=15</li></ul>
7	Floor designation	<ul style="list-style-type: none"><li>- CF=01</li></ul>
8	LOP configuration (jika perlu: Manual LOP counting) keterangan: jika duplex systems hanya dengan satu LOP per floor: kembali ke BAB "Duplex, LOP configuration with SBBB board".	<ul style="list-style-type: none"><li>- CF=00, LE---</li><li>- (CF=00, LE=00)</li></ul>
9	Seluruh konfigurasi lainnya tergantung pada opsi sistem . Tidak diperlukan rangkaian konfigurasi khusus.	

5

## 5.3 Control Parameters (Menu 40)

### 5.3.1 Prinsip dasar

#### Elevator Control Configuration dengan HMI



10000528

#### Arti singkatan

<b>CF</b>	Configuration Group (Menu utama)
<b>C</b>	CF=05 C = COP identification (C1 ... C4; 1st ... 4th)
<b>L</b>	CF=40 and CF=41 only. L = Floor level
<b>S</b>	CF=40 and CF=41 only. S = Door side (1 or 2)
<b>PA</b>	Parameter (submenu) (jika PA = 1..n maka VL ditentukan perlantai dimana PA1=Floor1, PA2=Floor2 ..., PAn=lantai tertinggi tersedia pada learning travel)
<b>VL</b>	Value

## Untuk memasukan mode konfigurasi

	Interaksi user	Display
	HMI menunjukan actual level dari elevator status	
1	tekan "OK" pada HMI	10 _ _ _ _
2	Dengan tombol UP/DOWN ubah ke 40	40 _ _ _ _
3	tekan "OK"	40 _ _ 0
4	Dengan tombol UP/DOWN ganti ke "40". (aktifasi mode konfigurasi)	40 _ _ 1
5	tekan "OK" Car bergerak ke lantai konfigurasi dan membuka pintu. System siap untuk dikonfigurasi.	CF _ _ 01

untuk mengubah parameter

5

	Interaksi user	Display
	System siap untuk di konfigurasi.	CF _ _ 01
6	Dengan tombol UP/DOWN pilih menu utama CF yang ingin di konfigurasi. tekan "OK" → HMI akan menunjukan submenu PA pertama (keterangan, pada CF=40 dan CF=41 level L harus dipilih sebelum submenu PA ditunjukan.)	PA _ _ 01
7	Dengan tombol UP/DOWN pilih submenu PA yang ingin di konfigurasi. tekan "OK" → HMI akan menunjukan nilai VL actual tersimpan	VL _ x y z
8	tekan OK untuk mengubah digit pertama nilai → digit yang dapat diubah berkedip.	VL _ x y z
9	tekan OK untuk konfirmasi digit yang diubah dan untuk mengganti digit berikutnya ulangi tahap 8 dan 9 sampai submenu PA tampil kembali.	PA _ _ x y

## Untuk meninggalkan mode konfigurasi

	User Interaction	Display
10	tekan "ESC" sampai HMI menampilkan 40 ___ 1	40 ___ 1
11	Dengan tombol UP/DOWN ganti ke 40 ___ 0.	40 ___ 0
12	tekan "OK". → top menu level akan kembali tampil.	40 ___ ___
13	Tekan tombol ESC, HMI menunjukan actual elevator status kembali.	
14	Setelah menyelesaikan konfigurasi tekan RESET pada SCPU. (beberapa parameters menjadi actif hanya setelah reset.)	



Jangan mengganti nilai default kecuali memang harus!

**Setelah menyelesaikan konfigurasi tunggu 30s. lalu tekan tombol reset (SCPU).** Beberapa perubahan akan diaktifkan hanya setelah reset.

### 5.3.2 daftar parameter - Ikhtisar

- Daftar ini berlaku untuk software versi V9.34.04, V9.38.08, V9.53, V9.56, V9.73, V9.85 and V10.07 (kecuali jika ada pemberitahuan)
- Untuk kebanyakan parameter periksa TK Commissioning EJ 604620.



Parameter visibility tergantung: versi Software, hardware terinstal dan opsi yang tersedia pada SIM card.

CF	Rincian	Remarks
00	LOP configuration (addressing and counting)	-
01	Floor designation (Naming for customer)	-
02	Main floors, parking floors, service floors	-
03	Door timers	-
04	Elevator data (Group (duplex, triplex) configuration, Date and Time)	-
05	COP input key switches	-
06	COP parameters (config - debounce, sensitivity, language, volume)	-
07	LOP/LIN parameters (sensitivity, volume)	-
08	Car parameters (load, light, etc.)	-
09	Alarm filter parameters	-
10	Pin codes for protected car call	→CF41
11	Statistics (Trip counter, hours in service)	-
12	SW versions - read only - (SCIC, SDIC, DRIVE, SEM, 1st ... 4rd COP, ETMA, CPLD, Overlay, Bootloader, Door Drive Side 1/2)	-
13	HW versions - read only - (SCIC, SDIC, DRIVE, SEM, 1st ... 4rd COP, MCCxx, ETMA, SMIC, Overlay, Door Drive Side 1/2)	-
14	NS21 parameters (ZNO, JNO, Door open timers)	-
15	COP configuration	-

481

CF	Rincian	Remarks
16	FC parameters	-
17	GS visitor control	1)
18	Car Gong (Type, Volume)	2)
19	ASMTL parameter	3)
20	Hydraulic drive parameters	-
21	Embedded Telemonitoring (and Alarm) ETM(A)	-
25	Mixed doors	-
26	Long interfloor distance LIFD	-
28	STM monitoring	-
30	Independent doors (ZZ2, ZZ3)	3)
31	Custom fire service	2)
32	Power saving	
40	BIO bus nodes configuration (LOP inputs, LIN, LCUX and BIOGIO inputs and outputs)	-
41	Restricted access functions (floor access and car access)	-
49	SIEU inputs and outputs	4)
55	Auxiliary input/output first SCOPH(MH), Dual brand SCOPMX-B	-
56	Auxiliary input/output second SCOPH(MH), Dual brand SCOPMX-B	-
60	Input on Pin 4 on LOP (BIO bus type 1)	→CF40
61..80	SLCUX auxiliary inputs and outputs, LOP input (BIO bus type 2), floor 1 (CF61) .. floor 20 (CF80)	→CF40
83	Level Assignment COP Key 1-4 for ZB3	→CF41
84	Mapping COPH input to CF83 (ZB3)	→CF41
86	Asymmetric group	3)

<b>CF</b>	<b>Rincian</b>	<b>Remarks</b>
<b>87..89</b>	LCUX in machine room	→CF40
<b>94</b>	BIO bus device address clearing	→CF40
<b>95</b>	Actual cabin load - read only	-
<b>96</b>	CLC calibration values - read only	-
<b>97</b>	CLC configuration	-
<b>98</b>	Zero carload frequency calibration	-
<b>99</b>	Calibration of car load measurement	-

- 1) Tidak didukung dengan SW  $\geq$  V9.7 (lihat CF=41, PA=03)  
 2) not supported yet  
 3) tidak digunakan pada Schindler 3100/3300/5300 atau pada Schindler 3100/3300/5300 EU version

### 5.3.3 Daftar Parameter – Rincian Deskripsi



- Untuk kebanyakan parameters kembali ke TK Commissioning EJ 604620.
- Parameter visibility tergantung: versi Software, hardware terinstal, dan opsi tersedia pada SIM card dan aktifasi OEM .

#### Structure parameter table

CF	Nama Parameter Group	
PA	nama (default = nilai) [VLmin, VLmax, step=unit]	Deskripsi

latilah CF, PA, VL: Lihat BAB 5.3.1

#### Parameter table

CF	PA	VL: Niali dan Deskripsi	OEM
00	LOP configuration dan addressing	(Lihat penjelasan tambahan di BAB 5.4 “gambaran rinci konfigurasi”)	
	-- [LE - -]: LOP addressing.	Konfigurasi tiap LOP saat 12s countdown dengan menekan DE-U	[2]
00	[LE 00]: LOP Counting	(terindikasi oleh “LC” g “- - -”) menyimpan alamat semua LOPs in EEPROM.	[2]

CF	PA	VL: Nilai dan deskripsi	OEM
01	<b>Floor designation (Customer floor naming), if SW &lt; V11</b> (lihat penjelasan tambahan di BAB 5.4 "rincian deskripsi Konfigurasi")		
1 ... n	<p><b>Floor Name</b> (default = floor 1 = 0, 2 = 1 ...), [-9 ... 99, 1]</p> <p>Designation terlihat di indikator posisi. Aktifasi tombil car call pada COP5-N.</p> <p>Bantuan konfigurasi: Perubahan floor level 1 (PA1) menganti seluruh lantai diatas scr otomatis.</p> <p>Dengan FIGS100 dan COP AP: Juga huruf (B, G, L, M, P, H, A, R, F) memungkinkan. (Some restrictions may apply.)</p>		[2]
<b>Floor designation (always), jika SW &gt; V11</b>			
1 ... 35	<p><b>Level</b> (1 ... maximum number of physical levels present, Floor_designation = Floor_level)</p> <p>It is the position of each floor.</p> <p>When the lowest floor is entered, all the others are calculated accordingly (incremental). Only existing floors are displayed (it is also useful to check the number of floors). Possible "Floor Designations" are limited by: displays type on devices (7 segment, 16 segments, matrix, graycode) and to input device (10 keypad or 1 ... n).</p> <p>Not all the alphabet characters can be configured and is limited to B, G, L, M, P, H, A, R, F (some restriction may apply).</p> <p>Examples: "01", "12A", "11-F".</p>		[2]

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
02	<b>Main floors, parking floors, service floors</b>		
1	<b>Fire Recall Floor</b> [1 ... n, 1 = 1]  Main floor digunakan untuk setiap layanan BR. Nilai yang diberikan oleh konfigurasi LOP JBF/KBF tersambung (starting from bottom). jika Duplex, kedua elevator harus dikonfigurasai secara sama san adil. (The elevator with no own riser (that is, SBB) must be configured manually.)  jika independen doors: Check CF30, PA1.	[0] SIM	<del>181</del>
2	<b>Main Floor Policy (KA, KS)</b> (default = 1), [1 ... n, 1 = 1]  Main floor digunakan untuk collective control. Ia memiliki nilai yang sama dgn Fire Recall Floor namun dapat diubah. Lantai digunakan oleh tombol actuating "star" pada COP. (di system dgn opsi CPIF, parameter ini harus diatur ke lantai dimana LIN terinstal.)  jika selective doors: atur door side dgn CF30, PA2.	[2] SIM	<del>182</del>
3	<b>Parking Floor</b> (default = 1), [1 ... n, 1 = 1]  Main floor digunakan untuk kedua "Return to parking floor" (CF02, PA4 dan PA5).ia menerima nilai yang sama sbg Fire Recall Floor,namun dapat diubah. Juga digunakan utk JAB.  Jika independent doors and parking dgn open doors: atur door side dgn CF30, PA3.	[2] SIM	<del>183</del>

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
02	<b>Main floors, parking floors, service floors</b>		
4	<b>Kembali ke Parking Floor Timer</b> (default = 12 ↔ 120s) [0 ... 90, 1 = 10s]	Timer untuk opsi (RL1) "kembali ke parking floor dari lantai manapun" ("0" = disable RL1)	[2] SIM
5	<b>Kembali ke Parking Floor Timer utk lantai dibawahParking Floor</b> (default = 5), [0 ... 90, 1 = 1 s]	Waktu digunakan oleh opsi (RL2) "kembali ke parking floor dari lantai manapun dibawah parking floor" jika RL1 dan RL2 menyala: waktu pendek yang digunakan ("0" = disable RL2).	[2] SIM
6	<b>Alternative Fire Recall Floor 2</b> (default = 1), [1 ... n,1]	2nd main floor, digunakan utk setiap layanan BR-ALT LUX. The value is assigned automatically during the LOP counting to the second floor found where a JBF/KBF is connected (starting from bottom). Jika tidak digunakan, atur nilai sama dgn CF02, PA1. Jika duplex, kedua elevator harus dikonfigurasi scr identik. (The elevator with no own riser (that is, SBB) must be configured manually). jika independent doors: atur door side dgn CF30, PA6.	[0] SIM <b>5</b>
7	<b>Configuration Floor</b> (default = highest floor), [1 ... n,1]	Floor level dimana car is dikirim saat mode konfigurasi aktif. CF30 PA7: atur side untuk konfigurasi LDU	[2]

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
02	<b>Main floors, parking floors, service floors</b>		
8	<b>Machine Room Tersedia</b> (default = 0), [0 ... 1, 1] Membedakan antara MRL dan MR elevator. Jika diatur ke 1 utk elevator dgn MR, KFM tidak membuka door pada lantai paling tinggi.	[2]	
9	<b>Door Hold Open Time setelah Fire Evacuation</b> (default = 0) [0 ... 99, 1 = 1s] Door open time setelah fire evacuation.	[2]	
18	<b>Call Cancellation Mode</b> (default = 32), [0 ... 32,1] <ul style="list-style-type: none"> <li>– 0 = car and floor call cancellation disabled</li> <li>– 11 = car call cancellation, single tap</li> <li>– 12 = car call cancellation, double tap</li> <li>– 21 = floor call cancellation, single tap</li> <li>– 22 = floor call cancellation, double tap</li> <li>– 31 = car and floor call cancellation, single tap</li> <li>– 32 = car and floor call cancellation, double tap</li> </ul>	[2] ≥ 9.8	
19	<b>Drifting to Top Time-out</b> (default = 5), [0 ... 90, 1 = 1 min]  Parkirkan car menjauh dari topmost floor setelah defined time-out. (mengirim car to the parking floor ditentukan CF02, PA3, atau 1 lantai dibawahnya) 0 = fungsi dimatikan.	[0] ≥ 9.8 SIM	
20	<b>Pre-leveling time-out</b> (default = 2), [0 ... 72, 1 = 10 min]  The STM might drift slightly over the traction pulley after a while. When this time is elapsed the elevator does a short correction trip to find the exact floor position again (pada jarak 12 cm ke PHS-edge). 0 = fungsi dimatikan	[1] ≥ 9.8 SIM	
21	<b>Pit car position distance</b> (default = 150), [0 ... 200, 1 = 1 cm] Nilai menetapkan jarak antara lantai pertama dan cabin untuk pit access.	[2] ≥ 9.9	

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
02	<b>Main floors, parking floors, service floors</b>		
22	ISPT (default = 3), [2 ... 10, 1] Nilai menjelaskan maximum number dari unexpected ISPT opening sebelum bring to a breakdown.	[2] ≥ 9.9 SIM	
03	<b>Door timers</b>		
1	<b>Door Hold Open Time for Boarding</b> (default = 40 ↔ 4s), [10 ... 255, 1 = 0.1s] Door open time setelah floor call	[0]	
2	<b>Door Hold Open Time for Exiting</b> (default = 30 ↔ 3s), [10 ... 255, 1 = 0.1s] Door open time setelah car call	[0]	
3	<b>Minimum Door Open Timer</b> (default = 20 ↔ 2s), [10 ... 255, 1 = 0.1s] Apakah minimum door open time digunakan pada layanan (bukan dlm operasi normal traffic, contoh, AAT, Earthquake, NS21, DKFM, Automatic car positioning, Overload....) biasanya saat fase kesimpulan. Untuk mengganti kontrol CDD: Default = 30	[2]	
4	<b>Minimum Door Hold Open Time setelah DT-O</b> (default = 10 ↔ 1s), [10 ... 255, 1 = 0.1s] Door hold open time Setelah DT-O For relay controlled CDD: Default = 30	[2]	
5	<b>Extra Door Hold Open Time</b> (default = 20 ↔ 2s), [10 ... 255, 1 = 0.1s] Combo Call (Kebetulan car call dan floor call) CF3, PA5 ditambah ke CF3, PA1	[2]	

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
03	<b>Door timers</b>		
	6	<b>Door Pre-opening Delay</b> (default = 0), [0 ... 99, 1 = 0.1s]  Delay antara aktifasi PHUET dan permulaan pre-opening. Masalah Preopening disebabkan unaligned PHS-to-PHUET-flags dapat dikompensasi oleh preopening-delay parameter.	[2]
	7	<b>Maximum Door Locking Time</b> (default = 50 ↔ 500s), [6 ... 60, 1 = 10s]  Maximum door lock time saat evakuasi travel atau learning travel. (tidak mempengaruhi standard maximum lock time 3 minutes.)	[2]
	8	<b>Door Debouncing Time</b> (default = 3 ↔ 0.3s), [1 ... 30, 1 = 0.1s]  Waktu yg mengatur penggunaan setelah pintu terkunci (SVaktif) sebelum memeriksa safety circuit (KV). Waktu delay digunakan jika tak ada SV/KV	[2]
	9	<b>Door Hold Open Time setelah Reversing</b> (default = 20 ↔ 2s), [0 ... 255, 1 = 0.1s]  Waktu pintu terbuka setelah aktifasi reversing devices (KSKB and RPHT).  For relay controlled CDD: Default = 30	[2]
	10	<b>Door Hold Open Time setelah KSKB Reversing</b> (default = 20 ↔ 2s), [0 ... 255, 1 = 0.1s]  Parameter ini hanya tampak & dikonfigurasi jika CF03, PA9 is set to VL = 0.  Waktu pintu terbuka setelah aktifasi KSKB.  For relay controlled CDD: Default = 30	[2]

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
03		<b>Door timers</b>	
	11	<b>Door Hold Open Time setelah RPHT Reversing</b> (default = 20 ↔ 2s), [0 ... 255, 1 = 0.1s]  Parameter ini hanya tampak & dikonfigurasi jika CF03, PA9 is set to VL = 0. Waktu pintu terbuka setelah interruption photocell RPHT.  For relay controlled CDD: Default = 30	[2]
	14	<b>DO NOT CHANGE THIS PARAMETER!</b> (default = 120 ↔ 12s) (Door opening time-out: If the door is not fully opened after this time, the door motor is switched off and an error is logged).	1) [2]
	15	<b>DO NOT CHANGE THIS PARAMETER!</b> (default = 120 ↔ 12s) (Door closing time-out: If the door is not fully closed after this time, the door motor is switched off and an error is logged).	1) [2]
	20	<b>DO NOT CHANGE THIS PARAMETER!</b> (default = 10 ↔ 1s)  Minimum opening time: If the KET-O switch is always active (defective) and the door shall be opened starting from the closed position, the door will move in opening direction for this minimum time.	1) [2]
	21	<b>Final Timer</b> (default = 30 ↔ 30s), [0 ... 100, 1 = 1s]  <b>Tak tersedia untuk EU</b> (fungsi pelu opsi SIM card “Final timer”. ) jika RPHT terblokir dan panggilan pending setelah the final timer elapses, the elevator ignores the RPHT dan coba tutup pintu dgn kecepatan rendah and the elevator serves the call.  The Final Timer is exclusive-or to RPHT-Monitoring sejak SW ≥ V9.5 , diaktifasi oleh CF22, PA2.	1) [2] SIM

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
03	<b>Door timers</b>		
25	<b>Parking type 6</b> (default = 12 ↔ 120s), [1 ... 90, 1 = 10s]	Dalam parking type 6 mode, pada waktu ini pintu akan tetap terbuka jika car diparkir di predefined floor. (hanya di Moscow.)	[2] SIM
26	<b>Out of Group Time-Out</b> (default = 3 ↔ 30s), [0 ... 60, 1 = 10s]	Menentukan waktu yang dibutuhkan untuk menyalakan di luar fungsi grup. Jika nilai adalah 0 maka fungsi di luar grup tidak menyala. (Guna menghindari operasi door nudging saat elevator bekerja dalam grup namun terblokir pada lantai oleh obstructed photocell, dianjurkan untuk memprogram CF=22 PA=02 ke nilai lebih besar dari CF=03 PA=26 (max 255 s) atau matikan fungsi nudging dengan memasang parameter CF=22 PA=02 to VL=0	[2] $\geq 9.7$
27	Door open timer setelah earthquake evacuation ( $S00x \geq V9.9$ ) Default = 15 s [0 ... 60, 1 = 1 sec.]	setelah earthquake, pintu akan terbuka untuk defined time. 0 = infinite time	[0]
28	Door open timer setelah automatic evacuation ( $S00x \geq V9.9$ ) Default = 15 s [0 ... 60, 1 = 1 sec.]	setelah automatic evacuation, pintu akan terbuka utk defined time. 0 = infinite time	[0]
29	Extended Dwell Time for extended door open button ( $S00x \geq V9.92$ , SIM card) Default = 20 s [1 ... 180, 1 = 1 sec.]	This parameter is the door open timer applied when dtx-o is pressed. Note: It is recommended to keep this time smaller than final timer CF3PA21.	[2]

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
04	<b>Elevator Data</b>		
	1	<p><b>Elevator ID in a Group</b> (default = 1), [1 ... 4, 1]            1 = First elevator, ..., 4 = Fourth elevator</p> <p>Jika Duplex systems dengan <b>SIM card option "DUPLEX"</b>: nilai diatur otomatis berdasarkan commissioning number. (Read only)</p> <p>utk SW <math>\geq</math> V9.7 dan jika <b>Overlay</b> (tidak ada "Duplex" SIM card option): nilai harus dipasang utk tiap elevator in the group. (lihat BAB 5.4. "Detailed configuration description".)</p>	[2] SIM
	2	<p><b>Local Time</b> [00.00.00 ... 23.59.59]</p> <p>Waktu lokal dalam hh.mm.ss. Time stamp.            Digunakan contohnya utk sejarah eror.</p>	[0] $\geq 9.34$
	5	<p><b>Local Date</b>  [01.01.00 ... 31.12.99] (year 2000 ... 2099)</p> <p>Tanggal lokal dalam dd.mm.yy. Date stamp.            Digunakan contohnya utk sejarah eror.</p> <p><b>Note:</b> The Remote Monitoring system automatically adjusts the internal clock, but a date too far in the past or future (i.e. years) could be a reason for the not working Remote Monitoring.</p>	[0] $\geq 9.34$

CF	C	PA	VL: Values and Description	OEM
05	<b>COP5 Input key switches (If SW ≤ V9.8x)</b>			
	- 4	<b>Key1, Key2, Key3, Key4 on COP #1</b> (default. = 0 ↔ no function), [0 ... 255, 1] Fungsi input pada COP #1, XKey1 ... XKey4: BMK Lihat BAB 5.3.4 "BMK Function Codes". (Wiring sequence: SDIC → COP2 → COP1) Keterangan: jgn gunakan BMKs yg telah digunakan di CF05, PA11 ... 14.	[2]	
	11 ... 14	<b>Key1, Key2, Key3, Key4 on COP #2</b> (default = 0 ↔ no function), [0 ... 255, 1] Fungsi input pada COP #2: lihat PA1 ... 4 COP# number according to wiring sequence: SDIC → COP2 → COP1) Jangan gunakan BMKs yang telah digunakan diCF05, PA1 ... 4.	[2] ≥ 9.34	
<b>If SW ≥ V9.9 and COP detected: COP Input</b>				
C1	1 ... 3	Input key 1 ... 3 (default = 0), [0 ... 999, 1] Untuk fungsi BMK code, lihat BAB 5.3.4 "BMK Function Codes".	[2] ≥ 9.9	
	4	If COP5/COPPI: Input key 4 (default = 0), [0 ... 999, 1] Untuk fungsi BMK code, lihat BAB 5.3.4 "BMK Function Codes".	[2] ≥ 9.9	
	5 ... 6	If COPPI: Input key 5 ... 6 (default = 0), [0 ... 999, 1] Untuk fungsi BMK code, lihat BAB 5.3.4 "BMK Function Codes".	[2] ≥ 9.9	
	51 ... 56	If COPPI: Output 1 ... 6 (default = 0), [0 ... 999, 1] Untuk fungsi BMK code, lihat BAB 5.3.4 "BMK Function Codes".	[2] ≥ 9.9	

CF	C	PA	VL: Values and Description	OEM
	<b>C2</b>	<b>1 ... 56</b>	2nd COP for details, see CF05, C1, PA1 ... 56 Untuk fungsi BMK code, lihat BAB 5.3.4 “BMK Function Codes”.	[2] ≥ 9.9
CF	PA	VL: Values and Description		OEM
<b>06</b>	<b>COP Parameters</b>			
1	<b>Time for 2-digit input</b> (default = 20 ↔ 2s), [1 ... 50, 1 = 0.1s] waktu max utk memasukan 2-digit call			[2]
2	<b>Car Call Acknowledge Display Time</b> (default = 5 ↔ 0.5s), [1 ... 50, 1 = 0.1s] Car call acknowledgement display time (for collective system)			[2]
3	<b>Time to Enter PIN code</b> (default = 50 ↔ 5s), [1 ... 99, 1 = 0.1s] Waktu max. utk memasuki code-protected call (COP5x with 10-digit keypad). dengan SAS: waktu utk memasukan panggilan			[2]
4	<b>COP Sensitivity</b> (default = 5), [0 ... 7, 1] Sensitivitas dari COP5x keypad (capacitive) (0 = sensitive rendah). Utk hasil terbaik VL = 04.			[1]
6	<b>COP Gong Volume</b> (default = 3), [0 ... 10, 1] 0 = minimum ... 10 = maximum Gong digunakan hanya utk DM236 (Italy). Mengganti parameter ini telah mempengaruhi sejak COP software ≥ V3.1 only.			[0] COP ≥ 3.1
7	<b>COP Position indicator code</b> (default = 1), [1 ... 2, 1] Utk indicator posisi pihak ke-3: 1 = Gray code, 2 = Binary code. Tidak digunakan dengan Schindler 3100/3300/5300			[2] 1)
14	<b>JANGAN UBAH PARAMETER!</b> <b>NF 1, Type 1 or 2</b> (default = 1), [1 ... 2, 1]			[2] 1)

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
06	<b>COP Parameters</b>		
	15	<b>JANGAN UBAH PARAMETER!</b> <b>Voice Announcement Door</b> (default = 3), [0 ... 3, 1] 0 = no announcement, 1 = door closing, 2 = door opening, 3 = door closing and opening.	[2] 1) SIM
	16	<b>JANGAN UBAH PARAMETER!</b> <b>Timer Voice Announcement Door</b> (default = 0), [1 ... 255, 1 = 0.1s] Time between the voice announcement and the start of the door movement.	[2] 1) SIM
	20	Volume UTK Voice Announcement saat waktu yang ditentukan (default = 0), [0 ... 10, 1] 1 = minimum ... 10 = maximum 0 = voice announcement switched off  Ini adl volume yg dipasang pada waktu yg ditentukan oleh PA=21 & PA=22. Jika kedua PA=21 & PA=22 adalah 00:00 maka fungsi tak dinyalakan. Pada momen perubahan PA=20 tak ada pengaruh. Secara internal PA=20 menjaga VL=0 selalu	[2] $\geq 9.7$
	21	<b>Start time for Voice announcement volume change</b> (default = 00:00), [00:00 ... 23:59, 1]  Ini adalah waktu start saat volume pada PA=20 berlaku. (Pada momen: Waktu saat voice announcement dimatikan.)	[2] $\geq 9.7$
	22	<b>Stop time for Voice announcement volume change</b> (default = 00:00), [00:00 ... 23:59, 1]  Ini adalah waktu stop saat volume pada PA=20 berlaku. (Pada momen: Waktu saat voice announcement dinyalakan kembali.)	[2] $\geq 9.7$

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
07	<b>LOP/LIN parameters</b>		
	1	<b>LOP Position indicator code</b> (default = 1), [1 ... 2, 1] Untuk indikator posisi pihak ke-3. 1 = Gray code, 2 = Binary code. Tidak digunakan dengan Schindler 3100/3300/5300	[2] 1)
	2	<b>LOP Sensitivity</b> (default = 4), [1 ... 7, 1] Sensitivity Bionic 5 LOPs (tombol capacitive (7 = paling sedikit sensitive)	[0]
	3	<b>LOP Volume</b> (default = 3), [0 ... 5, 1] Hanya berdampak pada mechanical LOPs.	[2]
	4	<b>LIN Volume</b> (default = 3), [0 ... 5, 1] Penyesuaian volume gong, yang tersambung ke LIN5x.	[2]
	8	<b>CW preferred elevator</b> (default = 0), [0 ... 1, 1] Menentukan car dari grup mana yang digunakan dalam car preference service (CW). Digunakan untuk DCW-U dan DCW-D landing calls. 0 = Non CW elevator, 1 = CW elevator  Lihat penjelasan tambahan di Bab "Detailed configuration description, Asymmetric duplex".	[2]
	10	<b>LOP configuration countdown time</b> (default = 12), [6 ... 24, 1s] Countdown timer saat LOP configuration	[2] ≥ 9.7

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
08	<b>Car parameters</b>		
	1	<b>Rated Load</b> (default = 0), [20 ... 113, 1 = 10 Kg] (example: 625 Kg = 62) Rated load of the car (GQ)	[2]

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
08	Car parameters		
2	<b>Automatic Car Light Timer</b> – SW <V9.5: (default = 10 min.), [1 ... 40, 1 = 1min] – SW ≥V9.5: (default = 60 min.), [30... 90, 1 = 1min] – SW ≥V9.7: (default = 60 min.), [1 ... 90, 1 = 1min] Untuk opsi "automatic car light". Setelah periode non-aktif ini, car lighting menjadi OFF..	[0] SIM	
7	<b>Door Pre-Opening Enable</b> (default = 1 = enabled), [0 ... 1, 1]  Software control dari fitur door pre-opening dengan SUET PCB. 1 = enabled, 0 = disabled	[1]	
8	<b>Car Load Sensor Type</b> (default = 0), [0 ... 1, 1] – 0 = Red Digitsens KL250 – 1 = White Digitsens KL66	[1]	
9	<b>Full Load Threshold</b> (default = 90 %), [50 ... 90, 1 %]  Threshold untuk aktifasi full load dalam persen rated load.	[1]	
10	<b>Registered Car Call Canceling setelah Door Reversing</b> (default = 1), [0 ... 1, 1]  dalam aturan DE dan PI car call dapat dibatalkan setelah door-reversing. 0 = no cancellation, 1 = cancellation after reversing.	[2]	
11	<b>Action of car light switch JLC</b> 0 = Type A JLC OFF: turns the car light permanently off; JLC ON: turns the car light on/off according to function <RLC>  1 = Type B (default) JLC OFF: turns the car light on/off according to function <RLC>; JLC ON: turns the car light permanently on.	[1] 1)	

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
08	<b>Car parameters</b>		
	13	<b>Car Light and Fan Time-out with Fire Service</b> (default = 0), [0 ... 300, 1 = 1s] Used in HongKong and Singapore fire service only. (for SW $\geq$ V9.8: See CF31, PA21)	[0]
	19	<b>Over Load Threshold</b> (default = 105), [50 ... 105, 1 = 1%] Threshold for activation of overload in percent of rated load.  Limits defined in the EN81-1: If GQ > 750 Kg the maximum = GQ + 5 % IF GQ < 750 Kg the maximum = GQ + 38 Kg (hard-coded)	[1] $\geq 9.8$ 1
	20	Landing accuracy threshold (default = 1), [0 ... 10, 1 = 1 mm] Minimum step utk corrective action.	[1] $\geq 9.9$
	21	Landing accuracy correction (default = 6), [0 ... 15, 1 = 1 mm]  Number of millimeters that can be added or removed for each corrective action. If this value is set to 0 the landing accuracy improvement function is disabled.	[1] $\geq 9.8$ 1

5

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
09		<b>Alarm filter parameters</b>	
	1	<p><b>SW <math>\leq</math> V9.38:</b></p> <p><b>Alarm Filter</b> (default = 1), [0 ... 1, 1]            Alarm button filtering (saat car bergerak/pintu terbuka pada lantai). 0=Disable, 1=Enable. Sistem dengan SDIC5: Tergantung switch JRA-A.</p>	
		<p>SW <math>&gt;</math> V9.38 and <math>&lt;</math> V9.5 (not used with S3300 EU):</p> <p><b>Alarm Filter</b> (default = 1), [0 ... 3, 1]</p> <p>Alarm button filtering (saat car bergerak/pintu terbuka pd lantai). 0=Disabled, 1=Enable, VL=2 / 3 tak boleh digunakan kecuali diinstruksi oleh ahli</p>	1)
		<p><b>SW <math>\geq</math> V9.5:</b></p> <p><b>Alarm Filter</b> (default = 1 or 2), [0 ... 2, 1]</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– VL = 0: Disable</li> <li>– VL = 1: Standard filtering. Saat car bergerak atau pintu terbuka, alarm terfilter. Menekan tombol alarm tidak akan mengeluarkan alarm ke control center.</li> <li>– VL = 2: Advanced filtering. Like VL = 1. But if the elevator is on floor it first tries to open the doors (DTO). If this is unsuccessful an alarm is sent to the control center.</li> </ul> <p>Jika COP5 capacitive dan COP firmware <math>\geq</math> V3.1, VL = 2 is default.</p> <p>Alarm filter dapat dimatikan sementara dengan menu 10 &gt; 134.</p>	[0] $\geq$ 9.5

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
09		<b>Alarm filter parameters</b>	
	3	<b>JANGAN UBAH PARAMETER INI</b> kecuali Jika diinstruksi oleh ahli.  <b>Alarm Button Timer</b> (default = 30), [0 ... 255, 1=100ms]  Jika tombol alarm ditekan lebih dari waktu ini permintaan alarm dianggap valid. Alarm monitoring mulai memeriksa apakah pintu terbuka dengan benar atau car memulai normal trip. Hanya tersedia jika CF=09	[0] ≥ 9.5
	4	<b>JANGAN UBAH PARAMETER INI</b> kecuali jika diinstruksi oleh ahli.  <b>Alarm Door Open Timer</b> (default = 20), [0 ... 255, 1 = 1s]  Setelah alarm dianggap valid, ini adalah waktu maximum sistem mencoba membuka pintu atau memulai normal trip.. Tersedia hanya jika CF09, PA1, VL = 02	[0] ≥ 9.5
	5	<b>JANGAN UBAH PARAMETER INI</b> kecuali jika diinstruksi oleh ahli.  <b>Alarm Relay Timer</b> (default = 10), [0 ... 255, 1 = 1s]  Waktu ketika alarm relay dinyalakan oleh control untuk menyalakan alarm sebenarnya setelah filtering time ditentukan dalam PA=4	[0] ≥ 9.5

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
11		<b>Statistics</b>	
	1	<b>Trip Counter</b> [0 ... 999999, 1 = 100]  Example: 26 = 2600 trips	[0]

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
11	<b>Statistics</b>		
	2	<b>Cumulated Hours in Service</b> [0 ... 9999, 1 = 1 hour] Total operating hours (car traveling)	[0]

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
12	<b>Software Version (read-only)</b>		
	1	SW Version <b>SCPU</b> (contoh: 95 ↔ V.9.5)	[2]
	2	SW Version <b>SDIC</b> (contoh: 21 ↔ V.2.1) (Value updated after learning travel)	[2]
	3	SW Version <b>ACVF</b> (only closed loop)	[2]
	4	SW Version SEM (SMART MRL SEM)	[2], 2)
	5	SW Version <b>COP #1</b>	[2]
	6	SW Version <b>COP #2</b> (if available)	[2]
	8	SW Version <b>CLSD</b> (example: 1205 ↔ V1.2.05)	[2]
	9	SW Version <b>SMIC CPLD</b> (example: 18 ↔ V1.8)	[2] Rel.4
	10	Release Version <b>Overlay</b> (xx.xx.xx = "release". "subrelease". "revision")	[2] Rel.6
	11	SW Version <b>COP #3</b> (if available)	[2] ≥ 9.7
	12	SW Version <b>COP #4</b> (not yet used)	[2]
	13	Bootloader Version	[2]

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
13	<b>Hardware Version (read-only), See table in EJ 604639</b>		
	1	HW Version <b>SCPU</b>	[2]
	2	HW Version <b>SDIC</b> (51 ... 58 = SDIC5, 60, 63 = SDIC51, 61, 64 = SDIC52, 62, 65 = SDIC53)	[2]

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
13	<b>Hardware Version (read-only), See table in EJ 604639</b>		
	3	HW Version <b>ACVF</b> (only closed loop)	[2]
	4	HW Version SEM (SMART MRL SEM)	[2], 2)
	5	HW Version <b>COP #1</b> (see extra table)	[2]
	6	HW Version <b>COP #2</b> (if available) (see extra table)	[2]
	7	HW Version MCCxx	[2], 2)
	8	HW Version <b>CLSD or ETMA</b> (65 ... 69 = CLSD11, 49 = ETMA)	[2]
	9	HW Version <b>SMIC</b> (5 = SMIC5, 6 = SMIC6)	[2] Rel.4
	10	HW Version <b>Overlay</b>	[2] Rel.6
	11	HW Version <b>COP #3</b> (jika tersedia) (lihat table extra)	[2] $\geq 9.7$
	12	HW Version <b>COP #4</b> (belum digunakan)	[2]

5

0	Unknown HW	10 ... 40	Old COPs, tidak valid utk Schindler 3100/3300/5300
51	COP5_N	52	COP5_10
53	COP5B_10 or COP5B_N	54	COP4_B (5 floors)
55	COP5 AP (any)	56	COP5_N ZLA
57	COP5_10 ZLA	58	COP5B_10 ZLA
59	unknown COP5 HW	75	SCCI
80	SCOPH3	81	SCOPHM3
82	SCOPHM3	83	SCOPMXB3
90	COP5B_10 AU	93	COP5 AP with EU fixtures
94	COP4_B_EU_8 (8 floors)	95	COP4_B_EU_12 (12 floors)
96	FIGS (any)	99	POP1.Q

nilai untuk CF13 PA5, 06, 11, 12, COP HW Version

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
14		<b>NS21 Parameters (SW ≥ V9.38)</b> Tidak mungkin dengan BIOGIO (GUE/GLT), tidak mungkin dengan sistem TSD21.	
	1	<b>ZNO Timer</b> (default = 0), [0 ... 99, 1 = 10s] Waktu antara aktivasi RNO dan permulaan evakuasi . (Untuk memulai evakuasi, signal RFEF penting)	[1] SIM
	2	<b>JNO Time-out</b> (default = 0), [0 ... 99, 10s] Waktu antara akhir evakuasi dan waktu saat elevator harus mulai monitoring JNO signal (untuk melepas car untuk normal service). (0 = tanpa Car)	[1] SIM
	3	<b>Door Open Timer Evacuation</b> (default = 0), [0 ... 99, 1 = 1] Waktu untuk menjaga pintu terbuka pada lantai evakuasi setelah evakuasi (NS21 Marine)	[1] SIM

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
15		<b>COP5B_N, COP4B, FI-GS Keypad Configuration</b> (lihat penjelasan tambahan di BAB 5.4 "rincian deskripsi konfigurasi")	

~~CF=15~~

-	<b>COP Keypad Configuration (SW &lt; V9.5),</b> [-3 ... 8, 1] Konfigurasi COP keypad dimulai dengan lantai terendah. COP menampilkan FL & n. ("n" berarti lantai yang siap untuk dikonfigurasi.) COP5B_N: COP dengan tombol mekanis perlu floor assignment sebelum penggunaan Untuk meninggalkan CF=15 tanpa mengganti apapun: Tekan DTO selama 3 detik atau tekan <ESC>. SW < V9.5: learning travel akan menghapus konfigurasi CF15.	
---	---	--

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
15		<b>COP5B_N, COP4B, FI-GS Keypad Configuration</b> (lihat penjelasan tambahan di BAB 5.4 "rincian deskripsi konfigurasi")	
	1	<b>COP#1 Keypad Configuration (SW ≥ V9.5), [-3 ... 8, 1]</b> (COP#1 secara fisik COP5 terakhir di rantai) Konfigurasi COPkeypad dimulaidengan lantai terendah. COP menampilkan FL and n. ("n" berarti lantai yang siap utk dikonfigurasi.) Utk meninggalkan CF15 tanpa mengganti apapun: tekan DTO slama 3 detik atau tekan <ESC>.	[2] ≥9.5x
	2	<b>COP#2 Keypad Configuration (SW ≥ V9.7), [-3 ... 8, 1]</b> (COP#2 secara fisik adalah COP5 pertama dirantai) (lihat PA1)	[2] ≥9.7
	11	<b>Clear COP#1 Keypad Configuration (SW ≥ V9.5), [0 ... 1, 1]</b> Utk menghilangkan konfigurasi keypad (= atur kembali ke default). VL = 1: Clear command. (dengan FIGS100: atur kembali ke factory default = tombol tidak tersedia.)	[2] ≥9.5x
	12	<b>Clear COP#2 Keypad Configuration (SW ≥ V9.7), [0 ... 1, 1] (lihat PA11)</b>	[2] ≥9.7

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
16		FC Parameters (Vacon xx C NXP dengan CAN Bus) (utk penjelasan tambahan lihat dokumen J 42101238) nilai default tergantung pada spesifikasi sistem.  Jangan ubah parameter kecuali anda adalah ahli sistem. Hanya untuk penggunaan normal PA14 dan 15 harus diubah.	
	01	Leveling speed (default = 20 ↔ 0.20 m/s), [5 ... 30, 1 = 0.01 m/s]	[2]

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
	<b>02</b>	Inspection speed (default = 25 ↔ 0.25m/s), [10 ... 30, 1 = 0.01 m/s]  If Schindler 3600: The maximum inspection speed = 0.6 m/s	[2] SIM
	<b>03</b>	Rated low speed (default = 50 ↔ 0.50m/s), [10 ... 80, 1 = 0.01 m/s]	[2]
	<b>04</b>	Evacuation speed (default = 10 ↔ 0.10m/s), [10 ... 30, 1 = 0.01 m/s]	[2]
	<b>05</b>	Shaft speed limit (default = 30 ↔ 0.30m/s), [0 ... 30, 1 = 0.01 m/s]	[2]
	<b>06</b>	Speed supervision limit (default = 80 ↔ 0.80m/s) [0 ... 80, 1 = 0.01 m/s]	[2]
	<b>07</b>	Acceleration1 (default = 50 ↔ 0.50 m/s <sup>2</sup> ), [10 ... 90, 1 = 0.01 m/s <sup>2</sup> ]	[2]
	<b>08</b>	Deceleration1 (default = 50 ↔ 0.50 m/s <sup>2</sup> ), [10 ... 90, 1 = 0.01 m/s <sup>2</sup> ]	[2]
	<b>09</b>	Stop distance evacuation (default = 100mm), [5 ... 250, 1 mm]	[2]
	<b>10</b>	End distance (default = 120 mm), [5 ... 250, 1 mm]	[2]
	<b>11</b>	PosCorrectLim (default = 30 mm), [0 ... 200, 1 mm]	[2]
	<b>12</b>	Average landing error (default = 0), [-20 ... 20, 1 mm]	[2]
	<b>13</b>	KG Balancing Factor (default = 50%), [0 ... 50, 1%]  (depending on SIM card)	[2] SIM
	<b>14</b>	<b>Encoder direction</b> (default = 1), [0 ... 1, 1]	[2]
	<b>15</b>	<b>Phase sequence</b> (default = 1), [0 ... 1, 1]: 0 = U-V-W, 1 = U-W-V	[2]

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
	<b>16</b>	Torque top (default = 0%), [-50 ... 50%] (contoh: 117 = 11.7%)  Jangan ubah nilai ini, telah dikalkulasi pada learning travel.	[2]
	<b>17</b>	Torque bottom (default = 0%), [-50 ... 50%] (contoh: 117 = 11.7%)  Jangan ubah nilai ini, telah dikalkulasi pada learning travel.!	[2]
	<b>18</b>	Shaft Speed Time (default = 40 ↔ 0.40 s), [0 ... 500, 1 = 0.01 s]	[2]
	<b>19</b>	Shaft Service Time (default = 20 ↔ 0.20 s), [0 ... 500, 1 = 0.01 s]	[2]
	<b>20</b>	Shaft Service Speed Limit (default = 8 ↔ 0.08s), [0 ... 30, 1 = 0.01 m/s]	[2]
	<b>21</b>	KB/KB1 monitoring (default = 1 ↔ enable), [0 ... 1, 1]:  1 = enable, 0 = disable. JANGAN MATIKAN dalam Schindler 3100/3300/5300 system!	[2] 1)
	<b>22</b>	(U/f curve) dan stator impedance identification [0 ... 1, 1]	[2]
	<b>23</b>	RPM identification [0 ... 4, 1]	[2]
	<b>24</b>	Brake Closing time-out (default = 125 ↔ 1.25 s), [35 ... 200, 1 = 0.01s]	[2] 1)
	<b>25</b>	Brake Opening time-out (default = 9 ↔ 0.09 s), [5 ... 18, 1 = 0.01s]	[2] 1)
	<b>26</b>	Motor thermistor type (default = 1 ↔ enable), [0 ... 1, 1]:  1 = enable, 0 = disable	[2] 1)
	<b>27</b>	Revelling end distance (default = 15 ↔ 15 mm), [0 ... 120, 1 = 1 mm]	[2] 1)
	<b>28</b>	Maximum revelling distance (default = 40 ↔ 40 mm) [0 ... 250, 1 = 1mm]	[2] 1)

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
	<b>29</b>	Manual pre-torque (default = ... ), [-1000 ... 1000, 1]	[2] 1)
	<b>30</b>	Shaft speed limit releveling (default = 0.08m/s), [0 ... 30, 1 = 0.01 m/s]	[2] 1)
	<b>31</b>	Releveling maximum speed (default = 0.02m/s), [1 ... 30, 1 = 0.01 m/s]	[2] 1)
	<b>32</b>	Shaft time releveling (default = 0.02 m/s), [0 ... 100, 1 = 0.01 m/s]	[2] 1)
	<b>33</b>	System inertia (default: CBR:-0.1, PBR-OL = 0, PBR-CL = -0.1) [-1 ... 160, 1 = 0,01 Kgm2]	[2] 1)
	<b>34</b>	Encoder Pulse revolution (default = 4096) (*), [500 ... 9999, 1]	[2] SIM
	<b>35</b>	<b>Nominal speed</b> (default = 100 ↔ 1 m/s), [10 ... VKN, 1 = 0.01 m/s]	[2] SIM
	<b>36</b>	Rated motor voltage (default = 340V), [180 ... 420, 1 V]	[2] SIM
	<b>37</b>	Rated motor frequency (default=5000 ↔ 50 Hz) (*) [1000 ... 7000, 1 = 0.01 Hz]	[2] SIM
	<b>38</b>	Rated motor speed (default = 1440 rpm) (*), [100 ... 3000, 1 rpm]	[2] SIM
	<b>39</b>	Rated motor current (default = 12 ↔ 1.2A), [12 ... 330, 1 = 0.1 A] Range depends on Vacon type	[2] SIM
	<b>40</b>	Motor cos phi (default = 85%), [70 ... 90, 1 = 1%]	[2] SIM
	<b>41</b>	Magnetizing current (default = 68 ↔ 6.8 A) (*), [3 ... 300, 1 = 0.1 A] Range depends on PA39	[2] SIM
	<b>42</b>	Rated motor power PMN (default = 75 ↔ 7.5 kW) [0 ... 300, 1 = 0.1 kW]	[2] SIM
	<b>43</b>	Stator impedance (default = 1000 ↔ 1 Ohm) [0 ... 20000, 1 = 0.001 Ohm]	[2] SIM

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
44	IW - Gear ratio (default = 100 ↔ 1) (*), [100 ... 4000, 1 = 0.01]  Perubahan atau modifikasi parameter ini dapat termodifikasi: PA26, 34, 21 dan beberapa speed control parameter.	[2] SIM	
45	KZU - Reaving factor (default = 2 ↔ 2:1) (*), [1 ... 2, 1] 1 = 1:1, 2 = 2:1	[2] SIM	
46	GQN - Rated payload (default = 400 Kg), [0 ... 1300, 1 Kg]	[2] SIM	
47	DD - Traction sheave diameter (default = 870 ↔ 87 mm) [600 ... 30000, 1 = 0.1 mm] (*)	[2] SIM	
48	Motor temperature failure limit (default = 120°C), [5 ... 140, 1°C] Tergantung tipe motor	[2] SIM	
49	ACVF parameter version (Read-only)	[2]	
50	ACVF commissioning number (Read-only)	[2], 1)	
51	Speed Ctrl KP 1 (P gain acceleration), (default: CBR = 20, PBR-OL = 100, PBR-CL = 20), [0 ... 1000, 1 = 0,1x]	[2] V9.8	
52	Speed Ctrl KP 2 (P gain constant speed), (default = 30) [0 ... 1000, 1 = 0,1x]	[2] V9.8	
53	Speed Ctrl KP 3 (P gain deceleration), (default: CBR = 20, PBR-OL = 100, PBR-CL = 20), [0 ... 1000, 1 = 0,1x]	[2] V9.8	
54	Speed Ctrl Ti 1 (Ti integration time acceleration), (default: CBR = 15, PBR-OL = 10, PBR-CL = 15), [0 ... 500, 1 = 0,1x]	[2] V9.8	
55	Speed Ctrl Ti 2 (Ti integration time constant speed), (default: CBR = 45, PBR-OL = 20, PBR-CL = 45), [0 ... 500, 1 = 0,1x]	[2] V9.8	
56	Speed Ctrl Ti 3 (Ti integration time deceleration), (default: CBR = 15, PBR-OL = 10, PBR-CL = 15), [0 ... 500, 1 = 0,1x]	[2] V9.8	

<b>CF</b>	<b>PA</b>	<b>VL: Values and Description</b>	<b>OEM</b>
	<b>57</b>	Motor type, 0 = undefined, 1 = asynchronous, 2 = permanent magnet synchronous, (default = 0)	[2] V9.8
	<b>58</b>	Motor d-axis impedance, (default = 0), [0, 65535, 1 = 1 mOhm]	[2] V9.8
	<b>59</b>	Motor q-axis impedance, (default = 0), [0, 65535, 1 = 1 mOhm]	[2] V9.8
	<b>60</b>	Mains supply voltage, (default = 3), [1 ... 6, 1] 1 = 230V, 2 = 380V, 3 = 400V, 4 = 415V, 5 = 460V, 6 = 480V.	[2]
	<b>61</b>	Encoder type, (default = 0), [0 ... 4, 1] 0 = incremental, 1 = sine wave, 2 = no encoder, 3 = sincos ENDAT, 4 = sincos HYPERFACE.	[2]
	<b>62</b>	Load measuring type, (default = 2), [0 ... 130, 1] 0 = no measurement, 1 = contacts, 2 = load sensor, 128 = no measurement and fast speed control, 129 = contacts and fast speed control, 130 = load sensor and fast speed control.	[2]
<del>DATA</del>	<b>63</b>	Gear type, ( default = 0), [0 ... 3, 1] 0 = No gear, 1 = worm gear, 2 = planet gear, 3 = semi gearless belt (SGB).	[2]
	<b>95</b>	Restore (EEPROM → SIM card) (hanya diperbolehkan stelah backup dengan PA96)	[2]
	<b>96</b>	Backup (SIM card → EEPROM)	[2]
	<b>97</b>	Bandingkan ACVF versus SIM card  contoh: [34_ _ _ 0]: PA34 memiliki nilai sama pada ACVF dan SIM, [35_ _ _ 1]: PA 35 memiliki nilai berbeda pada SIM and ACVF.	[2]
	<b>98</b>	Upload FC Parameters (ACVF → SIM card)	[2]
	<b>99</b>	Download FC Parameters (SIM card → ACVF)	[2]
	(*) perubahan dari parameter ini memaksa learning trip		

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
17	Visitor Control GS For SW < V9.7 only. (SW ≥ V9.7: See CF=41, PA=03)	1..n <b>Acknowledge Time for Guest Calls</b> (default = 0 = GS disabled) [0..12, 1 = 10s]: Memasang durasi visitor request signalization dan menyalakan waktu untuk tombol “access granted”. Untuk GS pasang ke 3 ↔ 30s sebagai nilai standar. GS terbatas dengan simplex dengan PI. Lihat juga Bab 5.4 “rincian deskripsi konfigurasi”	SIM <9.7

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
19	tidak digunakan dengan Schindler 3100/3300/5300 EU <b>Approach Speed Monitoring at Terminal Landing (ASMTL)</b> <b>Hanya utk SW ≥ V9.34</b>	4 Tidak digunakan di Schindler 3100/3300/5300 EU Jarak KSE (default = 1250 ↔ 1250mm) [350..3000, 1 = 1mm]  5 Tidak digunakan di Schindler 3100/3300/5300 EU KSE speed limit (default = 985 ↔ 985 mm/s) [350 ... 3000, 1 = 1mm]  Nilai ini menjadi “read-only” setelah learning travel.	L2 1) SIM  L2 1) SIM

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
21	Embedded Telemonitoring (and Alarm) ETM(A) <b>hanya untuk Rel. 04 (SW ≥ V9.3x)</b>	1 <b>Servitel-ID (higher part)</b> (default = 000000) Parameter ini adalah bagian telemonitoring device identification menuju monitoring control center.	[1] SIM

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
21		<b>Embedded Telemonitoring (and Alarm) ETM(A)</b> <b>For Rel. 04 only (SW ≥ V9.3x)</b>	
	2	<b>Servitel-ID (lower part)</b> (default = 000000) Parameter ini bagian dari telemonitoring device identification menuju remote monitoring control center.	[1] SIM
	3	<b>Module number</b> (Default = 10), [1 ... 254, typically 10, 20, 30, ...] It designates a TM module within a group of installations behind the same phone line.	[1]
	4	<b>Hoistway ID</b> (default = 1), [1 ... 254, 1], [0 ... 5, 1] It designates an elevator hoistway within a group of installations behind the same phone line.	[1]
	5	<b>Remote Monitoring phone number (left part)</b> (default = none), [six digits] Left part of the Remote Monitoring phone number. <b>untuk SW ≥ 9.56:</b> PA5 displays the full phone number. (lihat informasi tambahan di akhir table CF21.)	[1]
	6	<b>Remote Monitoring phone number (middle part)</b> (default = none), [six digits]	[1] <9.56
	7	<b>Remote Monitoring phone number (right part)</b> (default = none), [six digits]	[1] <9.56
	8	<b>Type of Modem</b> Modem type (default = 0),[0,1,2,3], Type modem. (0=No modem detected, 1 = CLSD, 4 = ETMA (Wireless/PSTN), 5 = CGW) It shows the result of the Command "Modem detection" (Menu 10 > 128).	[1]
	33	<b>Modem country value</b> Value comes originally from what is stored in the SIM card. If not correct enter the correct one:	[1]

ID	Country		ID	Country	
13	WII	Austria	20	BRU	Belgium
40	SCH	Switzerland (same for ASZ)	53	DEU	Germany
63	ESP	Spain	70	PAR	France
72	UKC	Great Britain	102	MIL	Italy
155	HAG	Netherlands	172	POR	Portugal



For other KG's refer to EJ 604639.

The correct value is strictly required in order to successfully perform the auto-configuration of the ETM(A).

5

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
21		<b>Embedded Telemonitoring (dan Alarm) ETM(A) For Rel. 04 only (SW ≥ V9.3x)</b>	
	34	<b>Ring tones volume</b> (default = 0) [0 ... 3, 1] Atur tingkat volume pada modem (hanya CLSD) berbunyi. '0' = disabled.	[1]
	35	<b>External line dialing</b> (default = _ _ _ ↔ no prefix = no pre-dialing required) Parameter ini menentukan prefix yang harus ditambahkan nomor telp untuk memanggil external line jika line di belakang telepon exchange. <ul style="list-style-type: none"> <li>• 0_ _ (fetch external phone line with "0", hubungi segera)</li> <li>• 0_-_ (fetch external phone line with "0", tunggu sebentar sebelum memanggil)</li> <li>• 0_- - (fetch external phone line with "0", tunggu double sebelum memanggil)</li> </ul>	[1]
	50	<b>TACC phone number #1</b> (default = none) nomor telp TTAC untuk alarm, nomor utama. Digunakan untuk ETMA. (lihat informasi tambahan pada akhir table CF=21)	[1] ≥9.56

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
21		<b>Embedded Telemonitoring (dan Alarm) ETM(A)</b> <b>For Rel. 04 only (SW ≥ V9.3x)</b>	
	53	<b>TACC phone number #2</b> (default = none) Nomor telp TACC untuk alarm, nomor backup pertama. Digunakan untuk ETMA. (Lihat informasi tambahan pada akhir tabel CF=21.)	[1] ≥9.56
	70	<b>TACC phone number #3</b> (default = none) Nomor telp TACC untuk alarm, nomor backup kedua. Digunakan utk ETMA. (lihat informasi Tambahan di akhir tabel CF21 .) – void = tidak ada number – 0 ... 9 = DTMF dial tones – , (comma) = tunggu 2 detik – W = tunggu dial tone	[1] ≥9.56
	73	<b>TACC phone number #4</b> (default = none), see PA 70	[1] ≥9.56
	76	<b>TACC phone number Test Alarm</b> (default = none) Nomor telepon TACC digunakan untuk alarm tes periodik. (lihat informasi tambahan di akhir tabel CF=21) – void = tanpa number – 0 ... 9 = DTMF dial tones – , (comma) = tunggu 2 detik – W = tunggu dial tone	[1] ≥9.56

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
21		<b>Embedded Telemonitoring (and Alarm) ETM(A) For Rel. 04 only (SW ≥ V9.3x)</b>	
	79	<b>TACC phone number Input Monitoring</b> (default = none)  ETMA memonitor tombol alarm. Jika tombol alarm putus (tombol alarm selalu aktif) ETMA akan memanggil nomor telepon TACC ini untuk mentransmisi kerusakan. (Lihat informasi tambahan pada akhir tabel CF=21.) <ul style="list-style-type: none"> <li>- void = tanpa number = tak ada panggilan jika ada</li> <li>- 0 ... 9 = DTMF dial tones</li> <li>- , (comma) = tunggu 2 detik</li> <li>- W = tunggu dial tone</li> </ul>	[1] ≥9.56
	82	<b>Time-out Test Line - High part</b> (default = 0), [0 ... 99999, 1 min.]  Time-out (in minutes) for the line test call.  VL = void or 0: Re-initiates the time-out with a value of 4320 minutes	[1] ≥9.56
	83	<b>Time-out Test Line - Low part</b> (default = 0), [0 ... 99999, 1 min.]  Time-out (dalam minutes) untuk line test call.  VL = void atau 0: menginisiasi kembali time-out Dengan nilai 4320 minutes	[1] ≥9.56
	84	<b>Time-out Alarm Debouncing</b> (default = 3), [0 ... 254, 1s]  Debouncing time untuk ALARM button inputs	[1] ≥9.56
	84	<b>Time-out Alarm Debouncing</b>	[1] ≥9.56
	85	<b>Car Loudspeaker</b> (default = 5), [0 ... 8, 1]  Loudspeaker volume dalam car	[1] ≥9.56

5

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
21		<b>Embedded Telemonitoring (and Alarm) ETM(A)</b> <b>For Rel. 04 only (SW ≥ V9.3x)</b>	
	86	<b>Car Microphone sensitivity</b> (default = 5), [0 ... 8, 1] Sensitifitas Microphone dalam car	[1] ≥9.56
	87	<b>MR Loudspeaker</b> (default = 5), [0 ... 8, 1] Hanya digunakan untuk intercom. Loudspeaker Volume dalam machine room.	[1] ≥9.56
	88	<b>MR Microphone sensitivity</b> (default = 0), [0 ... 8, 1] Hanya gunakan untuk intercom. Sensitivitas microphone dalam machine room.	[1] ≥9.56

Konfigurasi nomor telepon CF=21, PA=5, 50, 53, 70, 73, 76, 79:



contoh, configuration phone number 0414..., [38363; 01.02.2011]

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
26		<b>Long Inter-Floor Distance (LIFD)</b>	
	2 ... n-1	<b>Blind Floor Assignment</b> (default = 0), [0 ... 1, 1] 0 = normal floor, 1 = blind floor (no doors) (lihat penjelasan tambahan di BAB 5.4 "Detailed configuration descriptions")	[2] SIM

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
28		<b>STM Monitoring</b> For details, see section: 5.4.29 "STM Configuration" and "STM Re-configuration"	
	1	<b>Tidak digunakan</b>	-

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
28	<b>STM Monitoring</b> For details, see section: 5.4.29 "STM Configuration" and "STM Re-configuration"		
2	<b>STM bend count warning percent (read only)</b> (default derived from Chipcard), [50 ... 90, 1 %] Percentage of the maximum permitted STM trip count to send the replace STM warning to the service center.	SIM $\geq 10.0$	
3	<b>STM bend count limit (read only)</b> (default derived from Chipcard), [0 ... 200000, 1 = 100 trip] Maximum permitted STM trip count. If the STM has reached the service limit, the elevator is out of service.	SIM $\geq 10.0$	
4	<b>STM manufacturing date</b> [10100 ... 75399, DWWYY] D = Day of week (1 ... 7) WW = Week of the year (1 ... 53) YY = Year (00 ... 99)	SIM $\geq 10.0$	5
5	<b>Not used</b>		
6	<b>Commissioning number (read only)</b> [0 ... 99999999, 1] Commissioning number if error 4611. Parameter is editable only after activation of menu 190.	SIM $\geq 10.0$	
7	<b>STM aging warning level (read only)</b> (default derived from Chipcard), [0 ... 65000, 1 = 1 month] Number of months before the end of STM life time when the replace STM warning is send to the service center.	SIM $\geq 10.0$	

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
28	<b>STM Monitoring</b> For details, see section: 5.4.29 "STM Configuration" and "STM Re-configuration"		
	8	<b>STM aging limit (read only)</b> (default derived from Chipcard), [0 ... 65000, 1 = 1 month] Maximum permitted age of the STM. If the STM has reached the service limit, the elevator is out of service.	SIM ≥10.0
	9	<b>STM bend counter</b> [0 ... 4000000, 1 = 1 trip] Parameter is editable only after activation of menu 190.	SIM ≥10.0
	10	<b>Single bend per trip (read only)</b> (default derived from Chipcard), [0 ... 10, 1 = 1 bend] Single bend per trip: used to evaluate bend counter.	SIM ≥10.0

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
30	<b>Independent Doors (SW ≥ V9.7x only)</b>		
	1	<b>Fire recall floor (main floor), Door side</b> (default = 3), [0 ... 3, 1]  Menentukan sisi pintu yang terbuka saat layanan kebakaran.  VL: 0 = Undefined, 1 = Side 1, 2 = Side 2, 3 = kedua sisi.	[0] ≥ 9.7 SIM
	2	<b>Collective policy main floor, Door side</b> (default = 3), [0 ... 3, 1]  Main floor policy side. Digunakan misalnya untuk NS21.  VL: 0 = Undefined, 1 = Side 1, 2 = Side 2, 3 = kedua sisi.  (saat SW ≥ V9.72, nilai dipasang ke 3 secara Otomatis saat CF02, PA2 berubah.)	[2] ≥ 9.7 SIM

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
30	<b>Independent Doors (SW ≥ V9.7x only)</b>		
3	<b>Parking floor, Door side</b> (default = 3), [0 ... 3, 1] Digunakan untuk parking dengan pintu terbuka. Hanya digunakan di Moscow. untuk parking type 6 (VCF: distribusi car bebas.) 0 = tidak ditentukan, 1 = sisi 1, 2 = Side 2, 3 = kedua sisi	[2] ≥ 9.7 SIM	<del>8</del>
6	<b>Fire recall floor (alternative floor), Door side</b> (default = 3), [0 ... 3, 1] Menentukan sisi pintu yang terbuka saat layanan kebakaran VL: 0 = tidak ditentukan, 1 = sisi 1, 2 = Side 2, 3 = kedua sisi.	[0] ≥ 9.7 SIM	<del>8</del>
7	<b>Configuration, Door side</b> (default = 3), [0 ... 3, 1] sisi pintu yang harus terbuka saat konfigurasi. VL: 0 = tak ditentukan, 1 = sisi 1, 2 = sisi 2, 3 = kedua sisi	[2] ≥ 9.7	<del>8</del>
21	<b>Door side served by COP#1</b> (default = 1), [0 ... 3, 1] Menentukan sisi pintu mana COP#1 terletak. (penomoran COP ditentukan oleh posisi fisiknya:: SDIC → COP#2 → COP#1) VL: 0 = tak ditentukan, 1 = sisi 1, 2 = sisi 2, 3 = kedua sisi	[2] ≥ 9.7	<del>8</del>
22	<b>Sisi pintu dilayani oleh COP#2</b> (default = 2), [0 ... 3, 1] Menentukan sisi pintu mana COP#2 berada. (penomoran COP ditentukan posisi fisiknya: SDIC → COP#2 → COP#1) VL: 0 = tidak ditentukan, 1 = sisi 1, 2 = sisi 2, 3 = kedua sisi	[2] ≥ 9.7	<del>8</del>

CF	L	S	PA	VL: Values and Description	OEM
40	Konfigurasi BIO bus nodes (L = Floor Level) hanya untuk SW ≥ V9.34				
	tersedianya parameters (PA) tergantung pada hardware tersambung pada masing-masing lantai. (contoh, PA1 ... 14 hanya tersedia, jika LCUX tersambung dan terdeteksi saat konfigurasi LOP. Tersambung dengan kabel XCF.)  Sisi pintu <b>S (1,2)</b> hanya tersedia untuk SW ≥ V9.7 dan jika pintu independen (ZZ2 atau ZZ3 pada SIM card).  (Lihat penjelasan tambahan di Bab 5.4 “Detailed configuration descriptions”.)				
0	<b>L = 0: dampak seluruh nodes di seluruh lantai</b>				
0	-	31	<b>LIN output di seluruh levels</b> (default = 0 ↔ tak ada fungsi), [0 ... 999]  VL = BMK: lihat bab 5.3.4 “BMK function codes” (VL = 213: Floor light control)  (tersedia dengan LINV51 atau lebih baru)	[2] ≥9.38 3)	
0	-	99	<b>BIO bus node clearing di seluruh levels</b> (default = 0), [0 ... 1, 1] 1 = clear command(mengatur alamat kembali ke nilai pre-defined value)	[2] ≥9.34	
1 ... n	<b>L = 1 ... n: mempengaruhi defined floor level (1 ... n) only</b>				
1 ... n	1,2	1	<b>LCUX.I/O1 Input 1 function</b> (default = 0 ↔ tak ada fungsi), [0 ... 999]  VL = BMK: Lihat BAB 5.3.4 “BMK function codes”  Untuk fungsi group di duplex: kedua LCUX harus dikonfigurasi secara adil.	[2] ≥9.34	
1 ... n	1,2	2	<b>LCUX.I/O2 Input 2 function</b> (default = 0 ↔ tak ada fungsi), [0 ... 999]	[2] ≥9.34	

CF	L	S	PA	VL: Values and Description	OEM
40	<b>Konfigurasi BIO bus nodes (L = Floor Level) hanya untuk SW <math>\geq</math> V9.34</b>				
	1 ... n	1,2	3	<b>LCUX.I/O3 Input 3 function</b> (default = 0 $\leftrightarrow$ tak ada fungsi), [0 ... 999]	[2] $\geq$ 9.34
	1 ... n	1,2	4	<b>LCUX.I/O4 Input 4 function</b> (default = 0 $\leftrightarrow$ tak ada fungsi), [0 ... 999]	[2] $\geq$ 9.34
	1 ... n	1,2	5 ... 8	BIOGIO.INPUT1 ... 4, Input 1 ... 4 function (default = 0 $\leftrightarrow$ tak ada fungsi), [0 ... 999] tersedia jika BIOGIO adalah dengan bantuan tombol TEACH-IN . tak digunakan saat ini. Lihat PA91 ... 93.	[2] $\geq$ 9.34
	1 ... n	1,2	11	<b>LCUX.I/O1 Output 1 function</b> (default = 0 $\leftrightarrow$ tak ada fungsi), [0 ... 999] VL = BMK: lihat BAB 5.3.4 "BMK function codes" Untuk fungsi group pada duplex: kedua LCUX harus dikonfigurasi adil.	[2] $\geq$ 9.34
	1 ... n	1,2	12	<b>LCUX.I/O2 Output 2 function</b> (default = 0 $\leftrightarrow$ tak ada fungsi), [0 ... 999]	[2] $\geq$ 9.34
	1 ... n	1,2	13	<b>LCUX.I/O3 Output 3 function</b> (default = 0 $\leftrightarrow$ tak ada fungsi), [0 ... 999]	[2] $\geq$ 9.34
	1 ... n	1,2	14	<b>LCUX.I/O4 Output 4 function</b> (default = 0 $\leftrightarrow$ tak ada fungsi), [0 ... 999]	[2] $\geq$ 9.34
	1 ... n	1,2	15 ... 18	BIOGIO.OUTPUT1 ... 4, Output function (default = 0 $\leftrightarrow$ tak ada fungsi), [0 ... 999] tersedia jika BIOGIO dengan bantuan tombol TEACH-IN. tidak digunakan saat ini. Lihat juga PA91 ... 93.	[2] 1)

5

CF	L	S	PA	VL: Values and Description	OEM
40				<b>BIO bus nodes configuration (L = Floor Level)</b> <b>For SW ≥ V9.34 only</b>	
	1 ... n	1,2	21	<b>LOP.XBIO pin 4 input function</b> (default = 0 ↔ tak ada fungsi), [0 ... 999]  BMK: lihat BAB 5.3.4 "BMK function codes"  (dengan software lama: CF60, PA = n or CF61 ... 80, PA17)	[2] ≥9.34
	1 ... n	1,2	31	<b>LINV51 output</b> (default = 0 ↔ tak ada fungsi), [0 ... 999]  VL = BMK: lihat BAB 5.3.4 "BMK function codes" (VL = 213: Floor light control)  (Tersedia dengan LINV51 atau lebih baru)	[2] ≥9.38
	1 ... n	1,2	99	<b>BIO bus node clearing at this level</b> (default = 0), [0 ... 1, 1] 1 = clear command  (mengatur alamat kembali ke nilai pre-defined)	[2] ≥9.34
	91 ... 93			<b>Machine room nodes (LCUX or BIOGIO, floor level independent)</b>	
	91 ... 93	-	1 ... 4	<b>LCUX or BIOGIO with predefined address #1, Input function</b> (CFG1 = ON, CFG2 = ON, BAB 7.14, 7.15)  (default = 0 ↔ Tak ada fungsi), [0 ... 999]  VL = BMK: Lihat BAB 5.3.4 "BMK function codes"  (PA1: Input I/O1, PA2: Input I/O2,...)  <b>Sebelum melakukan konfigurasi:</b> Memasang DIP switches secara tepat, sambungkan LCUX / BIOGIO ke BIO bus & lakukan LOP counting secara manual .	[2] ≥9.34

CF	L	S	PA	VL: Values and Description	OEM
40	<b>BIO bus nodes configuration (L = Floor Level)</b> <b>For SW ≥ V9.34 only</b>				
	91	-	5 ... 8	<b>BIOGIO with predefined address #1, Input function</b>  (PA5: Input1, PA6: Input2, etc.)  (rincian lihat PA1 ... PA4)	[2] ≥9.34
	91	-	11 ... 14	<b>LCUX atau BIOGIO dengan alamat predefined #1, Output function</b>  (CFG1 = ON, CFG2 = ON, BAB 7.14, 7.15)  (default = 0 ↔ tak ada fungsi), [0 ... 999]  VL = BMK: lihat BAB 5.3.4 "BMK function codes"  (PA11: Output I/O1, PA12: Output I/O2,...)  <b>Sebelum melakukan konfigurasi:</b> atur DIP switch secara tepat sambungkan LCUX atau BIOGIO ke bio bus dan lakukan LOP counting manually	[2] ≥9.34
	91	-	15 ... 18	<b>BIOGIO with predefined address #1, Output function</b>  (rincian lihat PA11 ... 14)	[2] ≥9.34
	92	-	1 ... 18	<b>LCUX or BIOGIO with predefined address #2</b>  (CFG1 = OFF, CFG2 = ON, section 7.14, 7.15)  (rincian lihat L = 91)	[2] ≥9.34
	93	-	1 ... 18	<b>LCUX or BIOGIO with predefined address #3</b>  (CFG1 = ON, CFG2 = OFF, section 7.14, 7.15)  (rincian lihat L = 91)	[2] ≥9.34

5

CF	L	S	PA	VL: Values and Description	OEM
41				<b>Restricted Access Functions (L = Floor Level)</b> <b>Hanya untuk SW <math>\geq</math> V9.34</b>	
				Sisi pintu <b>S (1,2)</b> hanya tersedia untuk SW $\geq$ V9.7 dan jika independent doors (ZZ2 or ZZ3 pada SIM card). (lihat penjelasan tambahan di BAB 5.4 "Detailed configuration descriptions")	
	<b>0</b>			<b>L = 0: Affects all nodes on all floors</b>	
	<b>0</b>	-	<b>1</b>	<b>CF41, L = 0, PA1: Behavior of Independent Travel, reservation control (JRVC)</b> (mempengaruhi seluruh level & seluruh tipe restriksi CF41) (default = 0 $\leftrightarrow$ no function), [0, 1] – 0 = JRVC can access restricted floors – 1 = JRVC can not access restricted floors	[2] $\geq$ 9.34
	<b>1</b> ... <b>n</b>			<b>L = 1 ... n: hanya mempengaruhi defined floor level (1 ... n)</b>	
	<b>1</b> ... <b>n</b>	<b>1,</b> <b>2</b>	<b>1</b>	<b>ZB1: PIN Code on COP</b> (default = 0 $\leftrightarrow$ tak ada restriksi), [-999 ... 9999, 1] Kode empat-digit PIN untuk akses restriksi, matikan tombol normar car call Pada lantai ini. Untuk kode tiga-digit gunakan “-” sebagai tanda pertama. (example “-123”) VL = 0000: tanpa pin code	[2] $\geq$ 9.34 SIM
	<b>1</b> ... <b>n</b>	<b>1,</b> <b>2</b>	<b>2</b>	<b>ZB3: Key Switch in Car</b> (default = 0 $\leftrightarrow$ tak ada fungsi), [0 ... 4] contoh: VL = 1: Key switch tersambung ke XKEY1 di COP (terkait dengan CF05 atau 55)	[2] $\geq$ 9.34 SIM

CF	L	S	PA	VL: Values and Description	OEM
41	<b>Restricted Access Functions (L = Floor Level)</b> <b>For SW <math>\geq</math> V9.34 only</b>				
	1 ... n	1, 2	3	<p><b>GS: Visitor Operation</b> (default = 0 <math>\leftrightarrow</math> disabled), [0 ... 12, 1 = 10s] Tersedia dengan SW <math>\geq</math> V9.7. (untuk SW &lt; lihat CF17)</p> <p>Memasang durasi visitor request signalization &amp; menyalakan waktu untuk tombol “access granted”. Untuk GS atur ke 3 <math>\leftrightarrow</math> 30s sebagai nilai standar. GS terbatas terhadap simplex dengan PI. See also section 5.4 “Detailed configuration descriptions”</p>	[2] $\geq 9.7$ SIM
	1 ... n	1, 2	99	<p><b>ZBC2: Used for parallel card reader only.</b></p> <p><b>Floor restrictions</b> (default = 0 <math>\leftrightarrow</math> no restriction), [0, 1, 2, 3]</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 0 = tak ada restriksi (akses bebas)</li> <li>- 1 = Restricted exit on floor</li> <li>- 2 = Restricted exit from floor</li> <li>- 3 = Restricted exit on / from floor (full blocking).</li> </ul>	[2] $\geq 9.38$ SIM

5

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
49		<b>SIEU Auxiliary input/output (on SDIC, CCU)</b>	
1 ... 8		<b>SIEU Inputs</b> (default = 0↔tak ada fungsi), [0 ... 999, BMK lihat BAB 5.3.4 "BMK Function Codes". PA1 = IN1, ... PA8 = IN6  Hanya digunakan untuk fungsi MOS. (hanya Tersedia input 1, 4, 7, 8 only)	[2] ≥ 9.7
9 ... 10		<b>SIEU Outputs OUT1</b> (default = 0↔no function), [0 ... 999, 1] BMK lihat BAB 5.3.4 "BMK Function Codes". PA9 = OUT1.1, PA10 = OUT1.2  Tidak digunakan saat ini	[2] 1)

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
55		<b>Auxiliary input/output first SCOPH(MH), Dual brand SCOPMX-B</b>	
56		<b>Auxiliary input/output second SCOPH(MH), Dual brand SCOPMX-B</b>	
1 ... 6		<b>COP Inputs</b> (default = 0↔no function) [0..255, 1] BMK Lihat BAB 5.3.4 "BMK Function Codes". PA1 = XIO1, ... PA6 = XIO6 (Pin 2 dan 3)	[2]
7 ... 12		<b>COP Outputs</b> (default = 0 = no function) [0..255, 1], BMK Lihat BAB 5.3.4 "BMK Function Codes". PA7 = XIO1, ... PA12 = XIO6 (Pin 1 and 2)	[2]

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
86		<b>Asymmetric Group</b> <b>(Asymmetric group didukung hanya dengan SW V9.7.)</b> <b>di symmetric duplex systems CF86, PA1 harus VL01.</b>	
	1	<b>Starting group level of the elevator</b> (default = 1), [1 ... n, 1] The lowest floor level of the group is always "1". In case of asymmetric duplex: On both elevators the starting level (in respect to the group) must be configured. Lihat BAB 5.4 "Detailed configuration descriptions"	[2] SIM SW <11.0  <i>181</i>
<b>Asymmetric Group (1 ... maximum number of physical levels present), if SW ≥ V11</b>			
	1	<b>Floor Level 1</b> (default = 1), [1 ... maximum number of levels ( $\leq 35$ )] Building level assigned to this floor level 1	[0]
	2	<b>Floor Level 2</b> (default = 2), [1 ... maximum number of levels ( $\leq 35$ )] Building level assigned to this floor level 2	[0]
	3	<b>Floor Level 3</b> (default = 3), [1 ... maximum number of levels ( $\leq 35$ )] Building level assigned to this floor level 3	[0]
	...		
	35	<b>Floor Level 35</b> (default = 35), [1 ... maximum number of levels (35)] Building level assigned to this floor level 35	[0]

5

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
87		<b>LCUX with pre-defined addresses</b> ... Utk SW ≥ V9.3x (dengan SCPU): lihat CF41, PA91, 92, 93	
89			
87		<b>LCUX dengan alamat pre-defined #1</b> (DIP switch setting Lihat BAB 7.14)	
88		<b>LCUX dengan pre-defined address #2</b> (DIP switch setting Lihat BAB 7.14)	
89		<b>LCUX dengan pre-defined address #3</b> (DIP switch setting lihat BAB 7.14)	
1 ... 4		<p><b>Fungsi LCUX Input</b> (default = 0 = no function), [0 ... 255, 1]</p> <p>VL = BMK: lihat daftar code fungsi BMK terpisah) PA1: LCUX.I/O1, PA2: LCUX.I/O2, ...</p> <p><b>Sebelum melakukan konfigurasi: atur DIP switches secara tepat, sambungkan LCUX ke BIO bus dan lakukan LOP counting manual.</b></p>	-
9 ... 12		<p><b>LCUX Output Function</b> (default = 0 = no function), [0 ... 255, 1]</p> <p>VL = BMK: lihat daftar kode fungsi BMK terpisah) PA9: LCUX.I/O1, PA10: LCUX.I/O2, ...</p> <p><b>Sebelum melakukan konfigurasi: atur DIP switches secara tepat, sambungkan LCUX ke BIO bus dan lakukan LOP counting manual.</b></p>	-

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
95		<b>Actual cabin load [Kg] (read-only)</b>	
	-	<b>Actual Car Load (1 = 10 Kg)</b>	[1]

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
96		<b>Nilai CLC utk Backup (read-only)</b> Setelah Digitsens calibration. Kemungkinan untuk membaca nilai calibration Digitsens. Dapat digunakan untuk merekonfigurasi Digitsens tanpa muatan referensi pada waktu berikutnya. (lihat penjelasan tambahan 5.4 "Detailed configuration descriptions")	
	1	<b>Zero Carload Frequency (1 = 10 Hz)</b>	[1]
	2	<b>Reference Carload Frequency (1 = 10 Hz)</b>	[1]
	3	<b>Reference Carload Weight (1 = 10 Kg)</b>	[1]

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
97		<b>CLC Configuration</b> Digunakan untuk merekonfigurasi Digitsens dengan nilai yang telah dibaca dengan CF=96 sebelumnya. (See additional explanation in section 5.4 "Detailed configuration descriptions")	
	1	<b>Zero Carload Frequency Configuration</b> – [13400 ... 14800 Hz, 10 Hz]: If KL255 (CF08, PA08, VL=1) – [10000 ... 18000 Hz, 10 Hz]: If KL66 (CF08, PA08, VL=0)	[1]
	2	<b>Reference Carload Frequency Configuration</b> – [12100 ... 16100 Hz, 10 Hz]: If KL255 (CF08, PA08, VL=1) – [8000 ... 20000 Hz, 10 Hz]: If KL66 (CF08, PA08, VL=0)	[1]
	3	<b>Reference Carload Weight Configuration,</b> [0..113, 10 Kg]	[1]

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
98	-	<p><b>Zero carload frequency recalibration</b></p> <p>Pastikan CAR tetap kosong (0 Kg load) pada lantai.  masukan CF=98 dan tekan "OK". (HMI menampilkan muatan sebenarnya.)  tekan "OK" lagi untuk memulai rekalibrasi otomatis (sebuah countdown mulai dan lau lima pengukuran selesai.) [CF 98] mengindikasi bahwa rekalibrasi telah selesai.</p>	[1]

CF	PA	VL: Values and Description	OEM
99	-	<p><b>Kalibrasi pengukuran muatan CAR</b>  (lihat penjelasan tambahan di BAB 5.4 "Detailed configuration descriptions")</p>	[1]

- 1) = tidak digunakan di Schindler 3100/3300/5300 atau versi EU
- 2) = tidak tersedia dengan current SW
- SIM = SIM card option
- [0] = OEM level 0 according to definition in section 1.4
- [1] = OEM level 1 according to definition in section 1.4
- [2] = OEM level 2 according to definition in section 1.4
- If Schindler 3100/3300/5300: n = 25
- If Schindler 3600: n = 35.

### 5.3.4 Kode fungsi BMK

#### Inputs - Function Codes for CF 05, 40, 55 and 56

VL	BMK	Description	<sup>1)</sup>	Location
00	-	No function		
02	JDC	Key switch car call [ZB3]	NO	COP
04	DFDC	Push button release push button car call	NO	-
07	DCW-U	Push button car selection up	NO	-
08	DCW-D	Push button car selection down	NO	-
10	JDNF	Key switch / lamp emergency floor call	NO	-
11	KL-V	Contact full load	NC	-
12	KL-X	Contact overload	NC	-
13	KL-M	Contact minimal load	NO	-
17	DE-U, LDE-U	Push button and lamp landing call UP	NO	LOP
18	DE-D, LDE-D	Push button and lamp landing call DOWN	NO	LOP
19	JDE-U	Key switch landing call UP	NO	LOP
20	JDE-D	Key switch landing call DOWN	NO	LOP
22	KTTC	Car partition door	NC	-
23	JBFFG	Fire service firefighter	NO	COP
24	JBFGH1	Fire service firefighter - recall floor 1	NC	-
25	JBFGH2	Fire service firefighter - recall floor 2	NC	-
26	JBFH1	Fire service first recall floor	NC	-
27	JBFH2	Fire service second recall floor	NC	-

5

<b>VL</b>	<b>BMK</b>	<b>Description</b>	<sup>1)</sup> <b>NO</b>	<b>Location</b>
<b>34</b>	KL-H	Contact half load	NO	-
<b>36</b>	KKE	Contact supervision unlocked	NO	-
<b>39</b>	DDFLI	Bypass landing calls, push button direct travel attendant service [LI]	NO	-
<b>40</b>	DLI	Start travel, attendant service, see CF06 PA12 [LI]	NO	-
<b>41</b>	DLI-U	Change travel direction UP [LI]	NO	-
<b>42</b>	DLI-D	Change travel direction DOWN [LI]	NO	-
<b>48</b>	KTHS	Hoistway thermostat	NO	LCUX
<b>49</b>	JAB / RAB	Switch/relay out of service [JAB]	NO	LOP, LCUX
<b>52</b>	JKLBL	Switch car call locking, parallel card reader [ZBC2]	NO	-
<b>53</b>	JLC	Switch car call locking, parallel card reader [ZBC2]	NO	-
<b>54</b>	JLI	Switch on/off attendant service [LI]	NO	COP
<b>56</b>	JNFF	Switch firefighter service	NC	COP, LOP, LCUX
<b>57</b>	JNFF-S	Switch firefighter service start trip	NC	-
<b>58</b>	JNO	Switch emergency power operation. Release car for travel [NS21]	NO	LCUX
<b>59</b>	JRVC	Switch reservation service [RV1]	NO	COP
<b>61</b>	JRVCP	Switch reservation parking [RV2]	NO	-
<b>66</b>	JVEC	Switch fan on car	NO	-

<b>VL</b>	<b>BMK</b>	<b>Description</b>	<sup>1)</sup>	<b>Location</b>
<b>69</b>	KGEB	KGEB contact counterweight displaced [EB]	NC	-
<b>77</b>	RFEF	Relay evacuation travel release [NS21]	NO	-
<b>87</b>	JHCL-I	Switch stop car - In car feedback	NC	-
<b>91</b>	DH	Push button stop	NC	COP
<b>97</b>	DEB-A	Push button counterweight earthquake reset	NO	-
<b>99</b>	JBF	Switch fire service (secure input)	NC	LOP, LCUX
<b>100</b>	JBF-A	Switch fire service off (secure input)	NO	LCUX
<b>106</b>	JSDC	Key switch lock car call	NO	-
<b>111</b>	JZH	Switch enforced stop	NO	-
<b>112</b>	KBF	Contact activation fire service fire detector	NC	LCUX
<b>113</b>	KBFH1	Contact activation fire service, first recall floor	NC	LCUX
<b>114</b>	KBFH2	Contact activation fire service, second recall floor	NC	LCUX
<b>116</b>	KEB	Contact earthquake [EB]	NC	-
<b>120</b>	RNO	Relay emergency power service [NS21]	NC	-
<b>121</b>	RSPE / KSPE	Relay blocking floor [EBR1] (secure input)	NC	LCUX
<b>179</b>	JSDC_G	Key switch lock car call group [ZBC1] CF81	NO	LCUX
<b>184</b>	JHCC	Switch stop car - In car	NO	-
<b>185</b>	DVEC	Car fan button	NO	-

<b>VL</b>	<b>BMK</b>	<b>Description</b>	<sup>1)</sup>	<b>Location</b>
<b>241</b>	DEH-U	Push button hall call handicapped - up	NO	-
<b>242</b>	DEH-D	Push button hall call handicapped - down	NO	-
<b>256</b>	KKE2	Door lock supervision access side 2, used for Haushahn door systems	NO	-
<b>257</b>	JDE-E	Key switch floor lock permission	NO	-
<b>260</b>	KUESG	Contact bridging hoistway pit contacts - first	NC	-
<b>261</b>	KUESG1	Contact bridging hoistway pit contacts - second	NC	-
<b>263</b>	KSG-A	Contact hoistway pit contacts off	NO	-
<b>264</b>	JSPS	Key switch floor locked [ZBCE] CF82	NO	-
<b>265</b>	KTL	Contact mechanical door safety edge	NC	-
<b>266</b>	KSR	Contact sprinkler recall	NC	-
<b>274</b>	JSK-A	Contact smoke recall off	NO	-
<b>276</b>	KOL-M	Contact minimal oil level	NO	-
<b>279</b>	KTEC	Contact door elevator controller box	NC	-
<b>281</b>	KNA-I	Contact emergency exit feedback	NO	-
<b>546</b>	KSCHKW	Contact smoke detector hoistway	NC	-
<b>789</b>	KET-O	Contact door open end	NO	-
<b>790</b>	KET-S	Contact door closed end	NO	-
<b>792</b>	KSKB	Contact closing force limiter	NO	-

<b>VL</b>	<b>BMK</b>	<b>Description</b>	<sup>1)</sup>	<b>Location</b>
<b>848</b>	PHS	PHS	NO	-
<b>871</b>	KEBVL	Contact earthquake very low	NC	-
<b>872</b>	KEBL	Contact earthquake low	NC	-
<b>873</b>	KEBH	Contact earthquake high	NC	-
<b>875</b>	JEB	Key switch earthquake	NC	-
<b>883</b>	JZHPK	Switch force stop panic control	NO	-
<b>886</b>	KLS-D	Contact limit hoistway - down	NC	-
<b>887</b>	KLS-U	Contact limit hoistway - up	NC	-
<b>889</b>	JZHPK-A	Switch force stop panic control - off	NO	-
<b>891</b>	KNET	Contact emergency unlocking landing door	NC	-
<b>892</b>	KSM	Car position relative to middle hoistway	-	-
<b>896</b>	DTX-O	Push button extended door open time	NO	-
<b>900</b>	GPIN1AND	General purpose input 1 with AND logic	NO	-
<b>902</b>	GPIN2OR	General purpose input 2 with OR logic	NO	-
<b>967</b>	DVEC	Toggle switch for car ventilation	NO	-
<b>1091</b>	2PHS	2PHS	NO	-
<b>1095</b>	2KET-O	Contact rear door open end	NO	-
<b>1096</b>	2KET-S	Contact rear door close end	NO	-
<b>1097</b>	2KSKB	Contact rear closing force limiter	NO	-

1) Type of contact: NO = normally open, NC = normally closed

## Outputs - Function Codes (VL) for CF 40, 55, 56, 61-80, 87-89

<b>VL</b>	<b>BMK</b>	<b>Description</b>	<b>Location</b>
<b>37</b>	LUB	Lamp maintenance and error, Korea	-
<b>38</b>	LRV	Lamp independent control RESERVATION	-
<b>49</b>	LAB	Lamp out of service (old code, new code is 131)	LCUX
<b>56</b>	LFF	Lamp firefighter	-
<b>131</b>	LAB	Lamp out of service (new code) output IED on LCUX is off when out of service is true	LCUX
<b>134</b>	LAB-E	Lamp out of service active, acknowledgment JAB	LCUX
<b>136</b>	LBFC	Lamp fire service active, on car	-
<b>140</b>	LHC	Lamp car here	LCUX
<b>145</b>	LEF	Lamp evacuation travel [BR4-NZ]	-
<b>146</b>	LGEB	Lamp counterweight displaced [EB]	-
<b>147</b>	LGS	Lamp evacuation travel [BR4-NZ]	-
<b>151</b>	LLI-U	Lamp direction UP, attendant service [LI]	-
<b>152</b>	LLI-D	Lamp direction DOWN, attendant service [LI]	-
<b>154</b>	LNFC-U	Lamp emergency service, on car [NF1]	-
<b>156</b>	LNO	Lamp emergency power service, on car [NS21]	-
<b>157</b>	LRC-U	Lamp car direction UP	-
<b>158</b>	LRC-D	Lamp car direction DOWN	-
<b>163</b>	LW-U	Lamp further travel up	-

<b>VL</b>	<b>BMK</b>	<b>Description</b>	<b>Location</b>
<b>164</b>	LW-D	Lamp further travel down	-
<b>167</b>	LL-X	Lamp overload	-
<b>170</b>	RBF	Fire service active in machine room [JBF]	-
<b>172</b>	RE-A	Landing calls service suspended (for example reservation)	<del>181</del>
<b>173</b>	REFE1	Relay evacuation travel end	-
<b>174</b>	REFEH1	Relay evacuation travel end recall floor 1	<del>181</del>
<b>175</b>	REFEH2	Relay evacuation travel end recall floor 2	<del>181</del>
<b>177</b>	RIB	Elevator normal mode	-
<b>183</b>	RSM	Elevator fatal or persistent fatal error	<del>181</del>
<b>186</b>	SUMC	Buzzer on car	-
<b>190</b>	GA-k <sup>1)</sup>	Gong arrival (k = floor number)	LCUX
<b>205</b>	LBF	Lamp fire service active on landing, for group [KBF]	-
<b>207</b>	LEB	Lamp earthquake service active, for group [EB]	-
<b>213</b>	RFBE-k <sup>1</sup>	Relay floor lighting (k = floor number)	LCUX
<b>214</b>	SUMP	Buzzer porter	-
<b>225</b>	LL-V	Lamp full load	-
<b>251</b>	GA-D	Gong arrival landing down	-
<b>252</b>	GA-U	Gong arrival landing up	-
<b>258</b>	RUESG	Relay bridging hoistway pit contacts - first	-
<b>259</b>	RUESG1	Relay bridging hoistway pit contacts - second	-

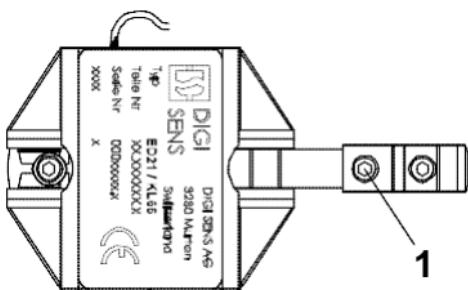
<b>VL</b>	<b>BMK</b>	<b>Description</b>	<b>Location</b>
<b>262</b>	RSG-A	Relay hoistway pit contact off	-
<b>275</b>	LOL-M	Lamp minimal oil level	-
<b>277</b>	RLUO	Relay indicator unauthorized opening of a landing door	-
<b>280</b>	RKTEC	Relay contact door elevator controller cabinet	-
<b>797</b>	LE-D	Lamp acknowledge floor call down	-
<b>798</b>	LE-U	Lamp acknowledge floor call up	-
<b>857</b>	RLC-A	Relay lamp car off	-
<b>859</b>	RPSC-D	Relay standby power mode on car driving signal	-
<b>860</b>	RPSM-D	Relay standby power mode in machine room driving signal	-
<b>868</b>	LAPS	Lamp standby power mode on	-
<b>874</b>	LEBIB	Lamp earthquake evacuation	-
<b>879</b>	LEBEFE	Lamp earthquake evacuation completed	-
<b>880</b>	LEBEFEG	Lamp earthquake evacuation completed group	-
<b>881</b>	LVC	Lamp leave car	-
<b>882</b>	LDTOB	Lamp DTO backlight	-
<b>885</b>	LAEFE	Lamp automatic evacuation travel completed	-
<b>888</b>	LEFFS	Lamp evacuation travel - forced stop each floor	-
<b>890</b>	LNOIB	Lamp emergency power UPS in operation	-
<b>895</b>	LDA	Lamp DA backlight	-

<b>VL</b>	<b>BMK</b>	<b>Description</b>	<b>Location</b>
<b>897</b>	LEH-U	Lamp handicapped acknowledge floor call up	-
<b>898</b>	LEH-D	Lamp handicapped acknowledge floor call down	-
<b>898</b>	LEH-D	Lamp handicapped acknowledge floor call down	-
<b>899</b>	LSI	Lamp safety incident	-
<b>901</b>	GPOUT1	General purpose output 1	-
<b>903</b>	GPOUT2	General purpose output 2	-
<b>906</b>	LDTXOB	Lamp extended DTO backlight	-

1) k is a running number

## 5.4 \* Rincian Deskripsi Konfigurasi

### 5.4.1 Kalibrasi pada Car Load Cell CLC (CF = 96 ... 99)



CF = 08  
PA = 08  
VL = 1

White Digisens KL66 [402022: 14.10.2014]



- untuk reference load 75% dari rated load (nominal load GQ) direkomendasikan
- Eror apapun ditampilkan saat kalibrasi dimiliki oleh error group 11. (Example: er 9 = Error 1109)

#### Preconditions:

- Counterweight terisi penuh
- Car terinstal penuh, termasuk car decoration, balustrade, etc.
- Digisens harus bebas pre-stressing (kendurkan adjustment screws (1) dan kencangkan kembali sbelum mulai kalibrasi.)
- Dalam Schindler 3100: Digisens putih harus terpasng 45° pada pulley (lihat document K 609754\_04)
- Learning travel dengan Digisens aktif telah dilakukan

kalibrasi car load cell dilakukan dengan 3 tahap:

- 1) Persiapan dengan nilai relevan sistem (rated load, ...)
- 2) kalibrasi 0 Kg (with empty car)
- 3) kalibrasi dengan muatan referensi

	- GQ - Digisens					CF=99
1 0 [ ] [ ] [ ]	4 0 [ ] [ ] 1	CF=98	1 0 [ ] [ ] [ ]	1 0 7 [ ] [ ]	1 0 [ ] [ ] [ ]	4 0 [ ] [ ] 1
1 0 7 [ ] [ ]	CF=08		1 0 7 [ ] [ ]	1 0 7 [ ] [ ]	1 0 7 [ ] [ ]	CF=99
1 0 7 [ ] 0	PA=01		1 0 7 [ ] 1		1 0 7 [ ] 0	rL= xy [10kg]

Calibration Procedures [402023; 08.10.2014]

5

**Example:** 450 Kg nominal load car; reference load rL: 380 Kg.

#### Calibration with CDD installed (Schindler 3600)

No	Step
1	masuk car roof.
2	tutup car door gunakan tombol door operation .
3	Tungga sampai CDD terbuka.
4	matikan JH.
5	cabut CDD power supply.
6	tutup OKR.
7	nyalakan JH.
8	Proses dengan CLC calibration.

## Step 1: persiapan

No	Step
1	Pastikan kondisi awal terpenuhi.
2	Pastikan car load cell menyala (Menu 10, Submenu 107 = 0)
3	Aktifkan menu mode konfigurasi 40. Configurasi rated (nominal) load of the car (GQ) dengan bantuan CF=08, PA=01. (contoh: Rated load 450 Kg: VL=045)
4	Konfigurasi tipe Digitsens dengan bantuan CF=08, PA=08. – VL=1: White Digitsens KL66

## Step 2: kalibrasi dari titik 0 kg (car kosong)

No	Step
5	Pastikan car kosong. (0 Kg)
6	pilih CF=98 dan tekan "OK". → HMI menampilkan muatan aktual. [Ld xx] (nilai dapat salah karna system belum terkalibrasi.)
7	tekan "OK" pada HMI utk memulai kalibrasi 0 kg. → setelah 10 detik countdown terdapat 5 pengukuran dilakukan. → HMI harus menampilkan [Ld 0] (= 0 Kg) Jika eror terjadi saat kalibrasi: – pastikan definisi tipe Digitsens (CF=08, PA=08) – ulangi learning travel (saat Digitsens menyala)
8	Pilih CF=96, PA=01 dan periksa frekuensi 0kg: frekuensi harus $16500 \text{ Hz} \pm 500 \text{ Hz}$ (jika nilai diluar range, periksa instalasi mekanis digitsens.kendurkan dan kencangkan screw. Periksa untuk penempatanm $45^\circ$ yg tepat pada Schindler 3100 pulley. Lakukan 0 Kg calibration kembali.)

### Step 3: Calibration dengan muatan referensi

No	Step	HMI
9	Matikan car load cell. (Rel.2.0: DIP switch 1 = ON, Rel.4.0: Menu 10, Submenu 107 = 1). Hal ini mengizinkan Anda untuk travel dengan car selama car load cell belum terkalibrasi	
10	Muat car dengan reference load. (Sedikitnya 75% pada rated, nominal load GQ. Contoh 380 kg.)	
11	Pindahkan car ke configuration floor.	
12	Nyalakan car load cell. (Rel.2.0: DIP switch 1 = OFF, Rel.4.0: Menu 10, Submenu 107 = 0).	
13	Aktifkan configuration mode menu 40.	CF __ 0 0
14	Pilih CF=99	CF __ 9 9
15	Tekan "OK" → Display menunjukkan default reference load [rL]	r L _ x x x
16	Masukkan reference load yang aktual dalam car. (1=10 kg. Contoh 38=380 kg)	r L _ _ 3 8
17	Tekan "OK" → Display menunjukkan muatan car yang terukur aktual. (Nilai ini dapat salah atau 0, karena car load cell belum terkalibrasi.)	Ld _ x x x
18	Tekan "OK" pada HMI → Sebuah 10 detik countdown memulai.	Cd __ 1 0 Cd ___ 0
19	Setelah 10 detik ini, terdapat 5 pengukuran	C I ___ 5 C I ___ 1
20	Setelah 5 pengukuran, sistem terkalibrasi dan menunjukkan muatan aktual. (Contoh 380 kg)	Ld _ _ 3 8

5

No	Step	HMI
21	Jika nilai tepat (sesuai dengan beban dalam car) konfirmasi kalibrasi dengan menekan "OK" pada HMI. Display kembali ke CF=99  Jika nilai yang tampil salah atau eror terjadi, mulai kembali ke tahap 9 atau ulangi seluruh kalibrasi.	CF __ 9 9
22	Baca data terkalibrasi dan tulis. (Contoh untuk halaman depan schematic wiring diagram atau dengan waterproof pen di dalam cover LDU.) – baca CF=96, PA=1 – baca CF=96, PA=2 – baca CF=96, PA=3	<del>CF=96</del>
23	Tinggalkan mode konfigurasi dengan menekan "ESC" dan mengubah [40 1] ke [40 0].	



Setelah kalibrasi baca nilai kalibrasi dengan bantuan CF=96, PA=1,2,3 dan tulis, contoh dengan waterproof pen di dalam LDU cover atau ke cover pada schematic wiring diagram. (use the delivered sticker).

Jika terjadi eror saat kalibrasi 0kg (CF=98) coba prosedur berikut ini:

- pilih CF=97, Pa=01 dan masukan nilai khusus.(untuk white Digisens 16500.)
- Ulangi prosedur kalibrasi CLC penuh..

## 5.4.2 Re-Configuration of Car Load Cell (CF = 96 ... 98)

### Re-Configuration pada CLC tanpa beban

Prosedur ini dapat digunakan, jika microprocessor PCB (SCIC atau SCPU) harus ditukar.

#### Persiapan

Untuk dapat merekonfigurasi CLC di kemudian hari, nilai CLC pada kalibrasi inisial harus dituliskan. Dengan microprocessor PCB lama dimasukkan, baca nilai CLC:

- 1) Masukkan mode konfigurasi 96
- 2) Baca dan tulis data aktual (contoh pada halaman depan schematic wiring diagram atau di dalam LDU cover dengan waterproof pen): Contoh: 1450 = 14500Hz

CF	PA	VL Meaning (read only)	Actual Value
96	1	0 Kg carload frequency	
	2	Reference carload frequency	
	3	Reference carload weight	

5

#### Prosedur rekonfigurasi

Dengan SCIC baru atau SCPU PCB dimasukkan, konfigurasi sistem dengan nilai lama:

No	Step
	Pastikan Digisens menyala (DIP1=OFF atau 107=0)
1	Activate the configuration mode menu 40.
2	Pilih CF=08, PA=01 dan masukkan rated load pada car (GQ)
3	Pilih CF=08, PA=08 dan masukkan tipe Digisens (VL=0: Digisens Merah, VL=1: Digisens Putih, lihat gambar di Bab 5.4.1)
4	Pilih CF=97 dan masukkan nilai yang telah dibaca dengan CF=96 sebelumnya. <ul style="list-style-type: none"><li>– CF=97, PA=1: 0 Kg carload frequency [1=10 Hz]</li><li>– CF=97, PA=2: Reference carload frequency [1=10 Hz]</li><li>– CF=97, PA=3: Reference carload weight [1 = 10 Kg] (Example: 500 Kg = 50)</li></ul>

No	Step
5	Tinggalkan mode konfigurasi dengan menekan "ESC" dan mengganti [40 1] to [40 0].

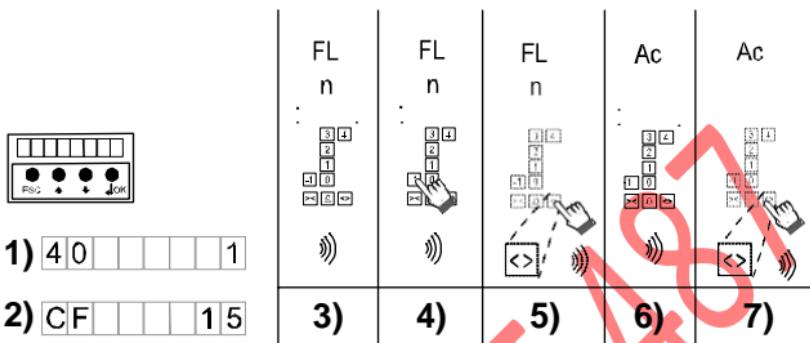


eror apapun tampak saat kalibrasi, dimiliki oleh error group 11. Contoh Er 9 = error 1109

Priansyah F481

### 5.4.3 COP Keypad Configuration (CF=15)

COP keys harus ditugaskan ke floor level sebenarnya.



COP Configuration [402039\_00; 31.12.2015]



COP keypad configuration selalu dimulai dengan level lantai terendah. The configuration sequence is:  
Floor level 1→2→3→4→5.

5

Step	Description
1	Masukan menu mode konfigurasi 40.
2	SW < V9.5x: pilih CF=15 SW ≥ V9.5x: pilih CF=15, PA=1
3	HMI menampilkan [CF15_ _ _]. COP berbunyi. Dan menunjukkan "FL" dan "n" (COP5). ("n" berarti lantai siap untuk di konfigurasi). COP keypad configuration selalu dimulai dengan lantai terendah.
4	Tekan tombol push yang sesuai pada lantai yang tampil pada COP atau indikator (e.g. CPI 4 for COP4B).
5	Tekan "DT-O" untuk konfirmasi pilihan anda (the COP beeps).
6	COP atau indicator menunjukan (e.g. CPI 4 for COP4B) "Ac". Tombol push terkonfigurasi

<b>Step</b>	<b>Description</b>
<b>7</b>	Tekan “DT-O” atau tombul push berikutnya (COP4B) untuk melanjutkan lantai tertinggi berikutnya. <b>Remark:</b> On the COP or the indicator (e.g. CPI4) the next higher floor level to be configured is shown.
<b>8</b>	Ulangi langkah 3) ke 7) untuk seluruh level lantai tertinggi berikutnya (1 → 2 → 3 ....).



Pastikan tulisan tombol sesuai lantai yang tampil pada COP. Jika berbeda, konfigurasi “Floor Designation” CF=01 harus dilakukan.

Priansyah F481

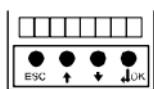
#### 5.4.4 LOP Configuration (CF=00)

- Tiap LOP harus memiliki alamat unik.
  - Jika terdapat 2 sisi entrance, konfigurasi LOP harus dilakukan pada lantai sesuai untuk kedua sisi:
    - $SW < V9.7$ : level lantai yangsama harus dimasukan secara manual.
    - $SW \geq V9.7$ : control menawarkan level lantai yg sama secara otomatis.
  - Jika terdapat group sistem (duplex, triplex and quadruplex) menggunakan SBBB PCB, lihat BAB 5.4.12
  - Deskripsi kode eror LOP konfigurasi: lihat BAB 5.4.6

Konfigurasi LOP terdiri dua tahap:

  - Step 1: LOP addressing
  - Step 2: LOP counting

## Step 1: LOP addressing [LE - -]



1) 

4	0						
---	---	--	--	--	--	--	--

 1

2) CF \_\_\_\_\_ 00

3) LE \_\_\_\_\_ - -

5

[402042\_00; 01.02.2015]

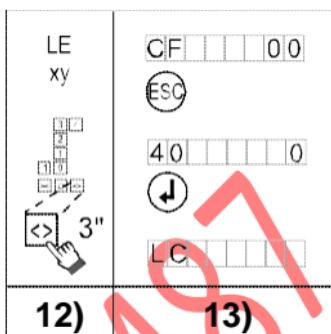
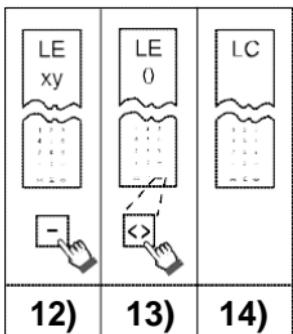
LE xy	LE 3		Cd 12		Ac 5	Ac 5
4)	5)		6)		7)	8)

[402041\_00; 01.02.2015]

Step	Deskripsi
1	Aktifkan menu mode konfigurasi 40.
2	Pilih CF=00 dan tekan "OK". → HMI displays [LE - -]
3	Press "OK" to enter LOP configuration. → HMI menampilkan [ _ _ _ _ ] or [CF00 _ _ ]
4	COP menampilkan "LE". Pilih level lantai yg ingin dikonfigurasi. Tekan tombol yang sesuai pada COP. (contohnya kami telah memilih floor level 3.)
5	COP menunjukan level yg ingin anda konfigurasi.tekan "DT-O" untuk konfirmasi pilihan.
6	CAR bergerak ke level yang dipilih dan membuka pintu.
7	Setelah pintu terbuka COP berbunyi. COP atau indicator menampilkan (e.g. CPI 4 for COP4B) "Cd" "12". Hal ini mengindikasi 12 detik countdown telah dimulai
8	saat 12 detik ini, tekan tombol "UP" pada LOP dan tetap tekan sampai berbunyi.

Step	Description
9	<p>Tunggu hingga countdown berakhir. Hal ini dindikasi bunyi bip. Konfigurasi LOP telah OK jika COP atau indikator (e.g. CPI4) menampilkan "AC" atau "BR" jika JBF terdeteksi.</p> <p><b>Kesalahan idikasi COP:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- COP mengindikasi dengan double beep dan menampilkan "Er" atau "E0" .. "E9": konfigurasi LOP salah.</li> </ul> <p>Konfirmasi eror dengan menekan DT-O sekali dan ulangi konfigurasi LOP pada lantai yang sama kembali (tahap 4). Rincian deskripsi eror untuk SW <math>\geq</math> V9.7: Lihat BAB 5.4.6</p> <p><b>Kesalahan indikasi COP4B:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- COP4 dengan CPI4: A failure is indicated by a double beep. On the CPI4 "Er" is displayed.</li> <li>- COP4 without CPI4: A failure is indicated by a single beep and the acknowledge lamp on the button is off.</li> </ul> <p>Confirm the error by pressing DT-O twice and start the countdown again.</p>
10	<p>Tekan DT-O untuk mengkonfirmasi konfigurasi yang tepat dari LOP. System akan menjawab dengan bunyi bip &amp; COP atau indicator akan menunjukkan (e.g. CPI4) level "LE" dari lantai berikutnya.</p>
11	<p>Jika terdapat 2 sisi akses: Ulangi konfigurasi untuk LOP pada sisi kedua (tahap 4).</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- SW <math>&lt;</math> V9.7: Level lantai yang sama harus dimasukkan secara manual .</li> <li>- SW <math>\geq</math> V9.7: Control menawarkan level lantai yang sama secara otomatis. Hanya tekan DT-O dan sisi pintu kedua akan terbuka.</li> </ul>
11	Ulangi tahap 4 ... 10 untuk seluruh lantai.

## Step 2: LOP counting [LC \_\_\_\_\_]



COP5/5-10, COP5B-10

COP4B, COP5B-N, FI-GS

[402043\_00; 01.02.2015]

Step	LOP counting on floor level untuk COP5, 5-10, 5B-10
12	Saat "LE" menampilkan COP, tekan "-".
13	tekan "DT-O" untuk konfirmasi.
14	LOP counting terindikasi oleh "Lc" pada COP dan HMI. Tunggu hingga LOP counting selesai.

Step	LOP counting dengan HMI
12	saat "LE" tampak COP atau indikator (e.g. CPI4), tekan "DT-O" selama 3 detik sampai berbunyi bip.
13	<ul style="list-style-type: none"> <li>- HMI menampilkan CF=00 lagi</li> <li>- Tekan ESC dan tinggalkan konfigurasi mode. ([40 0] dan tekan "OK")</li> <li>- LOP counting terindikasi oleh "Lc" pada COP dan HMI. Tunggu hingga LOP counting selesai</li> </ul>



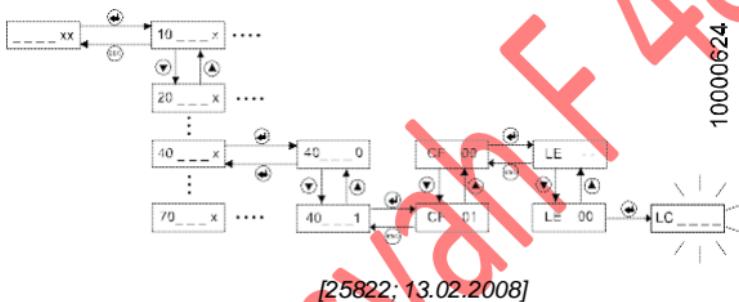
Jika LOP counting tidak mulai secara otomatis, ia harus mulai secara manual. → Permulaan manual LOP counting: lihat BAB 5.4.5 "LOP Counting [LE 00]"

## 5.4.5 LOP Counting [LE 00]

**i** The LOP count polls all biobus devices and store persistently information in EEPROM. This procedure is automatically done after any changes done in CF00 or I/O configuration (CF40 or CF 60-80).

- Jika LOP counting tidak mulai otomatis, harus dimulai secara manual.
- Manual LOP counting harus perform setelah penggantian microprocessor PCB.

The manual initiation of the “LOP counting” has to be started with the User Interface HMI.



5

Step	User Interaction	HMI
1	Masuk konfigurasi mode menu 40.	
2	pilih CF=00 dan konfirmasi dengan “OK”.	LE --
3	Ganti dengan tombol UP/DOWN ke [LE 00]	LE 00
4	tekan “OK”. → LOP counting diindikasi dengan kedip[LC____]. This can take up to several minutes.	LC -----
5	setelah LOP counting selesai tinggalkan konfigurasi mode dengan menekan “ESC” dan dengan mematikan menu 40. (ganti [40____1] to [40____0] dan tekan “OK”)	40 1 40 0 40

## 5.4.6 Error selama LOP Configuration

### untuk SW < V9.7x:

Error selama konfigurasi LOP diindikasi dengan "Er" pada COP (atau CPI).

Jika ada error:konfirmasi eror dengan menekan DT-O dan ulangi konfigurasi pada corresponding floor.

### Untuk SW ≥ V9.7x

Errors selama konfigurasi LOP diindikasi dengan "E0" ke "E7" pada COP (or CPI).

<b>E0</b>	Tidak ada tombol ditekan.	konfirmasi eror dengan menekan DT- O. ulangi konfigurasi pada lantai yang sesuai
<b>E1</b>	Tombol yang salah tertekan. (DOWN harusnya UP)	
<b>E2</b>	Button telah relis terlalu cepat (sebelum 3detik) atau tekan 2x.	
<b>E3</b>	LOP button state missing	Konfirmasi eror dengan menekan DT- O. ulangi konfigurasi pada lantai yang sesuai. Jika eror terjadi lagi, periksa loose connectors atau ganti LOP.
<b>E4</b>	Slave (LIN atau LCUX) button state missing	Konfirmasi eror dengan menekan DT- O. ulangi konfigurasi pada lantai yang sesuai..
<b>E5</b>	BIO 1 slave (LIN or LCUX) button state missing	jika eror terjadi lagi, periksa LIN atau LCUX wiring for loose connectors atau ganti LIN atau LCUX.

<b>E6</b>	BIO 2 slave (LIN) button state missing	Konfirmasi eror dengan menekan DT-O. ulangi konfigurasi pada lantai yang sesuai. jika eror terjadi lagi, periksa LCUX wiring for loose connectors atau ganti LCUX.
<b>E7</b>	No spare address available (jika two access sides and separate LOP/LIN teach-in)	Hapus konfigurasi pada lantai ini xy (dengan CF=40, L=xy, PA=99, VL=1) dan mulai konfigurasi pada lantai yang sesuai kembali.

#### 5.4.7 Konfigurasi LIN and LCUX

- Tiap LIN dan tiap LCUX juga perlu konfigurasi dengan alamat unik.
- Biasanya dikakukan saat konfigurasi LOP .
- Konfigurasi input dan output pada LCUX harus dilakukan setelah itu. Ia digambarkan di Bab 5.4.14
- Memungkinkan untuk menggunakan LCUX juga independen dari lantai tertentu. (Yang disebut "machine room LCUX".) Dalam kasus ini, addressing pada LCUX dilakukan dengan bantuan DIP switches pada LCUX. Rincian lihat Bab 7.14

Kemungkinan prosedur konfigurasi:

Version	LIN5, LIN51 LCUX1.Q	LIN52 LCUX2.Q
SW < V9.7	A	A
SW ≥ V9.7	A	A or B

##### Prosedur konfigurasi A

1	Pastikan LIN dan/atau LCUX tersambung ke LOP dengan bantuan synchronization cable (XCF). (Pada lantai dengan kedua LIN dan LCUX mungkin diperlukan untuk melakukan konfigurasi dua kali. Satu kali dengan LIN tersambung dan dua kali dengan LCUX tersambung.)
2	Lakukan konfigurasi LOP termasuk LOP counting untuk lantai ini seperti yang dijelaskan di bab "LOP configuration" (5.4.4. to 5.4.6)

##### Prosedur konfigurasi B:

Dengan LIN52 atau LCUX2.Q terinstal dalam sistem dengan software ≥ V9.7 memungkinkan untuk mengkonfigurasi LIN dan LCUX tanpa synchronization cable (XCF) ke LOP.

## LIN52:

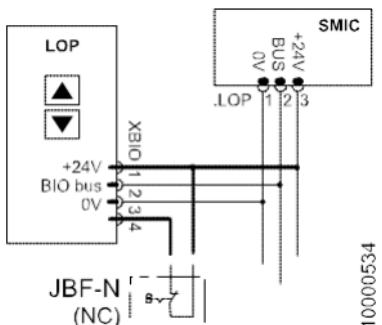
	LIN52 dapat dikonfigurasi dengan bantuan magnet. (Contoh hoistway information magnet.)
1	Masukkan konfigurasi LOP (CF=00, LE=--) dan pilih lantai dimana LIN terinstal .
2	Selama 12 detik countdown letakkan magnet di tengah LIN pada permukaan. Addressing yang tepat akan dikonfirmasi oleh bunyi bip COP. Ia direkomendasikan untuk mengkonfigurasi saat countdown yang sama kedua LOP (dengan tombol) dan LIN (dengan magnet). <b>Tanda:</b> Memungkinkan untuk mengekstensi waktu countdown dengan bantuan CF=07, PA=10.
3	Setelah seluruh LINs terkonfigurasi LOP counting harus dilakukan.

## LCUX2.Q:

5

	LCUX2.Q dapat dikonfigurasi dengan bantuan inputnya (IO1 ke O4). <b>Keterangan:</b> Kesediaan fungsi ini tergantung pada firmware terinstal di LCUX2.Q. Awal 2011 fungsi ini belum dikeluarkan
1	Masukkan konfigurasi LOP (CF=00, LE=--) dan pilih lantai dimana LCUX terinstal
2	Selama 12 detik countdown tutup salah satu input IO1..IO4, pin 3-4. (Contoh dengan (key) switch tersambung ke LCUX.) Addressing yang tepat akan dikonfirmasi dengan bunyi bip COP. Direkomendasikan untuk merekonfigurasi saat countdown yang sama kedua LOP (dengan tombol) dan LCUX (dengan input). <b>Tanda:</b> Memungkinkan untuk mengekstensi waktu countdown dengan bantuan CF=07, PA=10.
3	Setelah seluruh LCUXs dikonfigurasi, LOP counting harus dilakukan.

## 5.4.8 Fire Service Switch JBF (BR) pada LOP (simplex)



10000534

Hubungkan JBF ke LOP jika terdapat simplex systems [24877, 27.11.2007]

### Kondisi awal:

- Pada SIM card terdapat fire service BRx ditentukan.
- Untuk JBF sebuah normally closed (NC) key switch harus digunakan
- JBF harus tersambung sesuai skema LOP antara XBIO.1 dan XBIO.4
- JBF berada pada posisi normal (kontak tertutup).

### Konfigurasi:

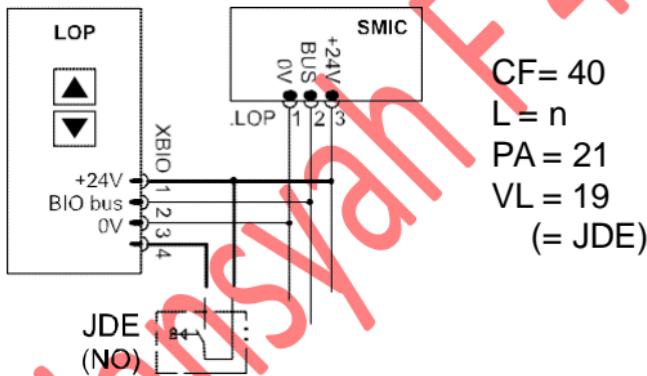
1	Lakukan konfigurasi LOP (CF=00, LE=--) pada lantai dimana JBF tersambung. JBF harus dalam posisi normal (tertutup). (lihat BAB 5.4.4 to 5.4.6)
2	Pastikan LOP counting telah dilakukan Selama LOP counting, JBF terdeteksi dan terkonfigurasi oleh sistem secara otomatis Tidak perlu konfigurasi tambahan.
	Sebuah pengenalan JBF yang tepat terindikasi oleh "Br" (daripada "Ac") saat LOP addressing. (Dalam sistem tanpa indikator visual (Dual Brand) pengenalan yang tepat terindikasi oleh acknowledge beep signal yang hilang.)
	Lihat catatan ekstra untuk duplex systems

jika pada lantai yang sama sebuah JBF dan switch lain (JAB atau JDE) terinstal lalu JBF harus tersambung ke LCUX

dalam system DUPLEX dgn SBBD PCB dan hanya 1 LOP per lantai, JBF key switch ( dengan 2 synchronous contacts) harus tersambung ke dua LCUX (Periksa skema)

dalam kedua kasus, konfigurasi harus dilakukan dengan CF=40 (dengan SW  $\geq$  V9.34) scr manual (lihat BAB 5.4.14)

#### 5.4.9 Floor Call Key Switch JDE pada LOP (CF=40)



*JDE configuration [402026; 15.10.2014]*

##### Kondisi awal:

- Tak perlu opsi SIM card
- Untuk JDE sebuah normally open (NO) key switch harus digunakan.
- JDE harus disambungkan sesuai skema ke LOP antara XBIO.1 and XBIO.4
- JDE berada dalam posisi normal (contact terbuka).

##### Konfigurasi:

Step	SW $\geq$ V9.34
1	Masukkan menu mode konfigurasi 40

Step	SW ≥ V9.34
2	Lakukan konfigurasi LOP (CF=00, LE=--) pada lantai dimana JDE tersambung. JDE harus dalam posisi normal (terbuka). Pastikan LOP counting telah dilakukan.
3	pilih CF=40, L=n (floor level) pilih PA=21 konfigurasi VL: • JDE dan JDE-U → VL=019 • JDE-D → VL=020

#### 5.4.10 Out of Service Key Switch JAB pada LOP

Untuk "Out of Service" JAB key switch kondisi awal yang sama dan prosedur konfigurasi yang sama seperti JDE key switch berlaku. (Lihat Bab sebelumnya.)

Hanya perbedaan:

- SIM card option "JAB Out of Service"
- Program BMK code VL=049 (= JAB)

#### JAB parking floor

Lantai dimana elevator kembali saat JAB aktif dapat dikonfigurasi dengan CF=02, PA=03. (Independen pada lantai dimana JAB terpasang.)

#### 5.4.11 Duplex, General information

##### Direct duplex connection dengan RS232 cable:

- SIM card option "DUPLEX" harus ada pada kedua elevator
- Kapan untuk menyambung elevator:
  - Standard duplex: Koneksi dapat dilakukan sebelum atau sesudah konfigurasi penuh
  - Asymmetric duplex: Koneksi harus dilakukan **sebelum** konfigurasi. ( Lihat BAB 5.4.13)
  - Duplex dengan pintu independen (ZZ2 atau ZZ3): koneksi harus dilakukan setelah tiap elevator dikonfigurasi secara independen penuh
- Duplex dengan single riser dan SBBB: Konfigurasi LOP lihat BAB 5.4.12

##### Duplex connection dengan overlay box:

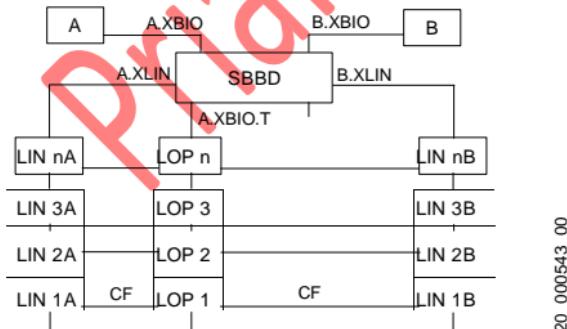
- SIM card option "DUPLEX" **tidak boleh** ada .
- Tak mungkin dengan pintu independen (ZZ2 atau ZZ3):
- Konfigurasi lihat BAB 5.4.12

#### 5.4.12 Duplex, LOP configuration dengan SBBB board

Untuk sistem duplex hanya dengan 1 LOP per lantai

Jika kedua elevator A and B memiliki power supply, LOPs tersambung ke A. jika A tanpa power supply dan B memiliki power supply maka LOPs tersambung ke B otomatis.

LINs selalu tersambung ke elevator yang sesuai.



Duplex hanya dengan 1 LOP per lantai [17363; 02.02.2011]

<b>Step</b>	<b>Description</b>
<b>1</b>	Sambungkan seluruh LIN pada elevator B ke LOP's dengan kabel XCF
<b>2</b>	Power OFF elevator A. (LOPs kini tersambung ke BIO bus dari elevator B)
<b>3</b>	Lakukan konfigurasi LOP address untuk elevator B pada seluruh lantai (LOP counting belum dibutuhkan karna ia harus dilakukan pada tahap 5)
<b>4</b>	Power up elevator A. (LOPs kini tersambung ke BIO bus pada elevator A.)
<b>5</b>	Lakukan LOP counting (CF=00, LE=00) utk elevator B. Hanya device tersambung ke elevator B disimpan di tabel table pada elevator control B.
<b>6</b>	Ulangi konfigurasi LOP address untuk elevator A bagi seluruh lantai. (Elevator B dapat tetap dengan power on)
<b>7</b>	Ulangi LOP counting (CF=00,LE=00) untuk elevator A.

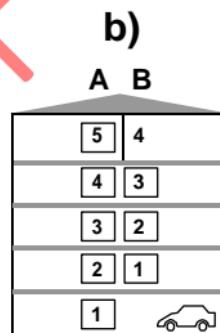
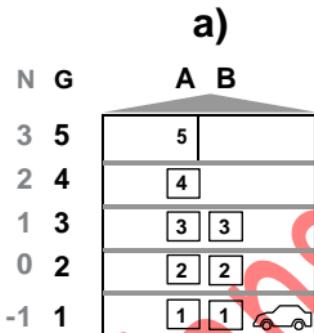
Pada lantai dengan LCUX dan LIN mungkin penting untuk menyambung LCUX dan LIN ke LOP dengan "Y- synchronization XCF cable" terbuat khusus. (LCUX dan LIN tersambung paralel ke LOP). Jika tidak mungkin terdapat masalah untuk mengkonfigurasi key input dan output.

Atau konfigurasi address pada LIN52 dan LCUX2.Q harus dilakukan dengan magnet atau menggunakan input saat countdown yang sama saat LOP dialamatkan

### 5.4.13 Asymmetric Duplex (CF=86)

#### Kondisi awal dan restriksi:

- Koneksi RS232 langsung antara dua controls harus terinstal.  
(Pada saat asymmetric duplex tidak mungkin dengan overlay boxes.)
- KS policy. (Memiliki kemungkinan untuk memberi last common floor sebuah panggilan dalam arah lantai yang ekstrim.)
- Untuk kenyamanan pelanggan lebih lanjut, dianjurkan untuk menginstal landing call tambahan (DCW-U/D key switches atau push buttons) untuk menelpon CW elevator yang melayani seluruh lantai. Jika tidak pelanggan mungkin harus mengganti elevator pada last common floor
- SIM card option "DUPLEX" pada kedua elevator
- Hanya 2 tipe asimetris berikut ini yang diizinkan, jika SW < V11:



5

Asymmetric layouts [37752; 02.02.2011]

a), b) Kemungkinan tipe asymmetry

A, B Elevator floor levels pada tiap elevator (digunakan oleh control, untuk contoh saat konfigurasi)

N Customer floor naming (tampak pada COP)

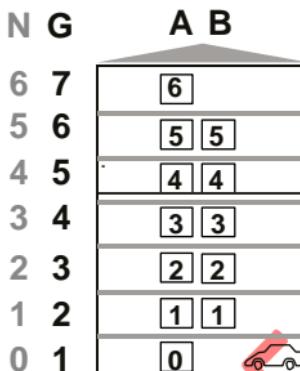
G Group floor levels (selalu dimulai pada posisi terendah seluruh group)

jika SW < V11

Step	Description	
1	Sambungkan 2 elevator dengan RS232 cable.	
2	<p>Jika tersedia install landing call input tambahan (DCW-U/D).</p> <ul style="list-style-type: none"><li>- landing calls dapat diinstal pada lantai yang dilayani oleh kedua elevator. (mungkin pelanggan ingin memiliki kemungkinan untuk memanggil elevator yang diinginkan hanya di beberapa lantai )</li><li>- Gunakan LCUX (atau input 4 pada LOP) untuk menyambung tombol push tambahan atau key switch</li></ul>	
3	Nyalakan kedua elevator	
4	Konfigurasikan <b>CF=86</b> pada kedua elevator. CF=86 menentukan level lantai grup terendah untuk tiap elevator	
	contoh a) (lihat gambar): <ul style="list-style-type: none"><li>• A: CF=86, PA=01, VL=1</li><li>• B: CF=86, PA=01, VL=1</li></ul>	contoh b) (lihat gambar): <ul style="list-style-type: none"><li>• A: CF=86, PA=01, VL=1</li><li>• B: CF=86, PA=01, VL=2</li></ul>
5	Jika input untuk DCW-U/D tersedia, konfigurasi elevator yang melayani seluruh lantai sebagai CW elevator. ( <b>CF=07, PA=08</b> : elevator yang dinginkan).	
	contoh a) (lihat gambar): <ul style="list-style-type: none"><li>• A: CF=07, PA=08, VL=1</li><li>• B: CF=07, PA=08, VL=0</li></ul>	contoh b) (lihat gambar): <ul style="list-style-type: none"><li>• A: CF=07, PA=08, VL=1</li><li>• B: CF=07, PA=08, VL=0</li></ul>
6	Lakukan konfigurasi LOP untuk kedua elevator.	
7	<p>Jika input utk DCW-U/D tersedia, konfigurasi input dgn:</p> <ul style="list-style-type: none"><li>- <b>BMK=007</b> (DCW-U = car upwards yang diinginkan) atau</li><li>- <b>BMK=008</b> (DCW-D = car downwards yang diinginkan)</li></ul>	

sejak SW V11, following types of asymmetry are also allowed:

c) Inner asymmetry



[604620\_001; 10.09.2014]

5

A, B Elevator floor levels of each elevator (used by the control, for example during configuration)

N Customer floor naming (visible on COP)

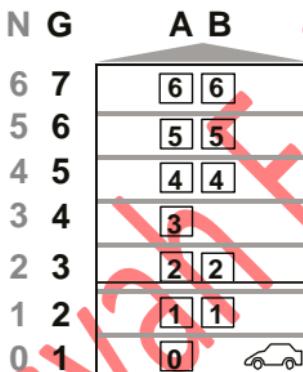
G Group floor levels (starts always on the lowest position of the whole group)

d) Up and down asymmetry (for example, used for both penthouse and garage)



- A, B Elevator floor levels of each elevator (used by the control, for example during configuration)
- N Customer floor naming (visible on COP)
- G Group floor levels (starts always on the lowest position of the whole group)

e) Hole asymmetry (for example, some floors are not available for one elevator)



- A, B Elevator floor levels of each elevator (used by the control, for example during configuration)
- N Customer floor naming (visible on COP)
- G Group floor levels (starts always on the lowest position of the whole group)

Sejak V11 is possible to set precise building level to cope complex layouts.

pilih base level via menu CF86. konfigurasi example:

Building	Elevator A	Elevator B
15	A3	
14	A2	
13	A1	
12	D7	D7
11	D6	D6
10		5
9		4
8		3
7		2
6		1
5	G	G
4	-1	
3	-2	
2	-3	
1	U	U

- Elevator A memiliki 10 floors, elevator B memiliki 9 floors
- Elevator A dan B shares underground (U), lobby (G) dan dining room (D)
- Elevator A memiliki exclusive access ke attic (A) dan garage (-1 ... -3)
- Elevator B memiliki exclusive access ke hotel room (1 ... 5)
- menu parameter CF86 akan dikonfigurasi ke:

Elevator A	
CF86 PA	VL
1	1
2	2
3	3
4	4
5	5
6	11
7	12
8	13
9	14
10	15

Elevator B	
CF86 PA	VL
1	1
2	5
3	6
4	7
5	8
6	9
7	10
8	11
9	12

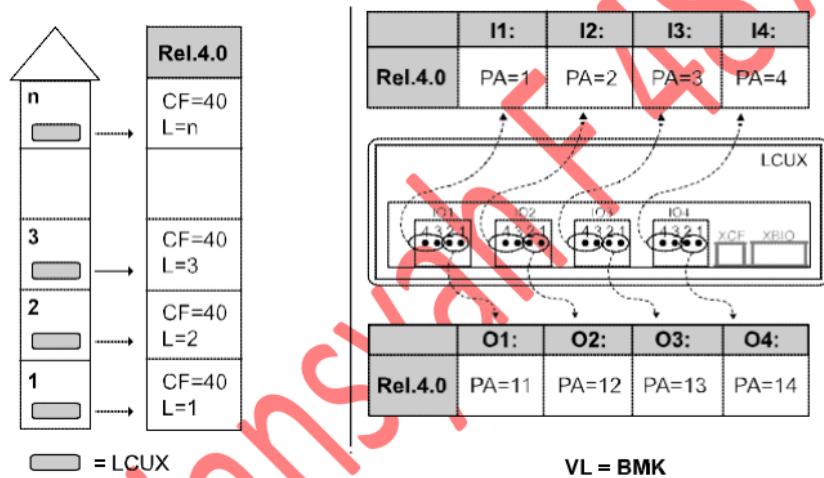


- If SBBD is available, configure asymmetry before configuring the landing panel
- If blind floor, it is important to set them (CF26) before configuring asymmetry (CF86).

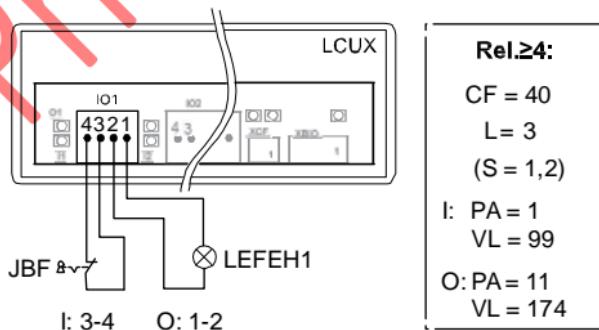
#### 5.4.14 LCUX, Inputs and Outputs tambahan

##### Kondisi awal:

- Untuk beberapa fungsi, SIM card option diperlukan/penting
- Software harus mendukung kode fungsi BMK terkonfigurasi.
- Input dan output tersambung sesuai skema. (Informasi tambahan: Lihat LCUX,, Bab 7.14.)
- Tidak mungkin dengan LOPB4
- Konfigurasi LOP dan LOP counting telah dilakukan dengan LCUX tersambung sesuai skema (BIO bus dan XCF)



Contoh: JBF dan LEFEH pada floor level 3:



## Konfigurasi input:

	Description
0	Masukkan menu mode konfigurasi 40
1	Definisi level lantai dimana LCUX tersambung <ul style="list-style-type: none"><li>– CF=40</li><li>– L=n (floor level)</li><li>– (S=1,2 = sisi pintu)</li></ul>
2	Definisi input dimana contact tersambung <ul style="list-style-type: none"><li>• Input 3: PA=3</li><li>• Input 4: PA=4</li></ul>
3	Definisi fungsi input (BMK) <ul style="list-style-type: none"><li>– VL=BMK (kode dapat di temukan di BAB 5.3.4 “BMK function codes”)</li></ul>

## KOnfigurasi output:

	Description
0	Masukkan menu mode konfigurasi 40
1	Definisi level lantai dimana LCUX tersambung <ul style="list-style-type: none"><li>– CF=40</li><li>– L=n (floor level)</li><li>– (S=1,2 = door side)</li></ul>
2	Definisi output dimana sinyal (24V, 400mA max.) tersambung <ul style="list-style-type: none"><li>– PA=11..14<ul style="list-style-type: none"><li>• Output 1: PA=11</li><li>• Output 2: PA=12</li><li>• ....</li></ul></li></ul>
3	Definisi fungsi output (BMK) <ul style="list-style-type: none"><li>– VL=BMK (KOde dapat ditemukan di BAB 5.3.4 “BMK function codes”)</li></ul>



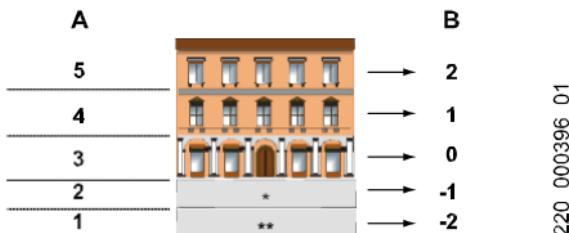
Untuk fungsi grup dalam sistem duplex: Kedua LCUX harus dikonfigurasi secara sama..

LCUX dengan address yang ditentukan yang tidak memiliki koneksi XCF ke LOP (contoh digunakan untuk hoistway temperature supervision):

- Definisi address harus dilakukan dengan DIP Switch pada LCUX. Lihat BAB 7.14.
- Konfigurasi harus dilakukan dengan CF=40, L=91, L=92, L=93 (SW  $\geq$  9.34)

#### 5.4.15 Floor Designation (CF=01)

contoh: level lantai pertama harus ditunjukan sbg "-2". (CF=01, PA=03, VL=-2)



*A = Floor level, B = Floor designation [13026; 19.07.2005]*

	Description	HMI
1	Masukkan menu mode konfigurasi 40.	40_____1
2	Pilih "Floor designation configuration" CF=01	CF____01
3	Tekan "OK". → Level lantai pertama tampak.	PA____1
4	Pilih level lantai yang ingin Anda tuju. (Contoh level lantai 1.)	PA____1
5	Tekan "OK" pada HMI untuk mengkonfirmasi pilihan Anda. → Tujuan aktual pada lantai tampak .	VL____1
6	Ganti tujuan lantai ke nomor yang Anda ingin. (Contoh tujuan lantai "-2").	VL____-2
7	Tekan "OK" pada HMI untuk mengonfirmasi perubahan Anda. Level lantai selanjutnya tampil	PA____2
	Ulangi tahap 4) ke 7) utk seluruh floor levels. keterangan: Tujuan lantai di atas level lantai terendah diganti naik secara otomatis.	
	Tinggalkan konfigurasi mode dengan menekan "ESC", ganti [40 1] ke [40 0] dan tekan "OK"	40____1 40____0 40

#### 5.4.16 ZB1, PIN Code Protected Car Calls (CF=41, PA=1)

- CF = 41
- L = n (floor level)
- (S = door side 1 or 2)
- PA = 1 (ZB1)
- VL = PIN (PIN code)

##### Kondisi Awal:

- Hanya memungkinkan dengan COP5-10 atau COP5B-10
  - SIM card option "ZB1 Pin Code"
  - Tidak dizinkan bersama "GS Visitor Operation" pada lantai yg sama
- Contoh:** akses level lantai 5 harus dilindungi dengan Pin code "123".

	Description	HMI
1	Masukkan menu konfigurasi 40	40_ _ _ 1
2	pilih CF=41 (Restricted access functions)	CF_ _ _ 41
3	tekan "OK". → HMI menampilkan level lantai terendah. Pilih level lantai yang ingin Anda lindungi . (contoh L=05)	L_ _ _ n
4	tekan "OK". Hanya jika pintu independen (ZZ2 or ZZ3): Pilih sisi pintu yang ingin Anda batasi aksesnya.	S_ _ _ x
5	tekan "OK" dan pilih PA=1 (ZB1 access restriction)	PA_ _ _ 1
6	tekan "OK". → HMI akan menampilkan kode PIN untuk level lantai ini.	VL 0000
7	Masukan kode (contoh [UL-123]). Konfirmasi tiap digit dengan menekan "OK" (setelah HMI menampilkan PA2)	
8	Tinggalkan mode konfigurasi dengan menekan "ESC", ganti [40 1] ke [40 0] dan tekan "OK"	



- PIN code dapat menjadi 3 atau 4 digit panjangnya
- Kode 3-digit harus dimulai dgn “-” saat konfigurasi. Dalam operasi, hanya 3 digit yang diperlukan.
- Untuk menghapus kode: Enter VL=0000
- Mungkin perlumengganti waktu untuk memasukan kode PIN. Hal ini dapat dilakukan dengan CF=06, PA=03.
- Jika terjadi operasi pintu independen, tidak mungkin untuk mengkonfigurasi pada lantai tertentu dengan kode PIN yang sama pada sisi S1 seperti pada sisi S2

Priansyah F481

### 5.4.17 ZB3, Car Call with Key Switch (CF=41, PA=2)

#### Kondisi Awal:

- SIM card option "ZB3"
- Key switch tersambung ke COP input XKEY (Pin 2-3)

Step	SW ≥ V9.34
1: JDC	<ul style="list-style-type: none"><li>- CF = 05 (=55)</li><li>- PA = Input (XKEY..)</li><li>- VL = 002 (=JDC)</li></ul>
2: ZB3	<ul style="list-style-type: none"><li>- CF = 41</li><li>- L = n (level lantai)</li><li>- (S = sisi pintu 1 atau 2)</li><li>- PA = 2 (ZB3)</li><li>- VL = Input (XKEY..)</li></ul>
3: JRVC behavior	<ul style="list-style-type: none"><li>- CF = 41</li><li>- L = n (floor level)</li><li>- (S = door side 1 or 2)</li><li>- PA = 2 (ZB3)</li><li>- VL = Input (XKEY..)</li></ul>

5

#### Example:

- Level lantai 4 harus dapat diakses hanya dengan bantuan key switch. Key switch tersambung ke SCOP plug KEY3.

#### Version COP5, COP5-10, COP5B-N, COP5B-10, COP4B

	Step 1: Key definition as JDC
1	Pilih "SCOP5 Key Switch Definition": CF=05
2	Pilih input (plug) yang ingin di konfigurasi: contoh plug "KEY3": PA=03
3	Tugaskan fungsi JDC ke: VL=02
	Step 2: Tugas Key input floor level terbatas
4	pilih "Access restriction": CF=41

<b>Step 2: Key input assignment to restricted floor level</b>	
<b>5</b>	Choose the floor level: L = n. contoh L = 4
<b>6</b>	Hanya pada independent doors (ZZ2 or ZZ3): pilih sisi pintu S=1 or S=2.
<b>7</b>	Pilih fungsi ZB3: PA = 2
<b>8</b>	Menentukan Key Input yang sama (plug) digunakan pada tahap 1.2. In our example VL=03

<b>Step 3: PerilakuJRVC</b>	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>– Tahap ini hanya berlaku jika JRVC key switch berada di car</li> <li>– Dengan tahap 3 ditentukan apakah JRVC reservation control dapat mengakses lantai terbatas atau tidak</li> </ul>
<b>9</b>	Pilih “Access restriction”: CF=41
<b>10</b>	Pilih level lantai L=0. (perilaku JRVC mempengaruhi semua level)
<b>11</b>	pilih PA=1
<b>12</b>	Tugaskan Perilaku JRVC : <ul style="list-style-type: none"> <li>– VL=0: JRVC reservation control dapat mengakses lantai terbatas</li> <li>– VL=1: JRVC reservation control tidak dapat mengakses lantai terbatas</li> </ul>

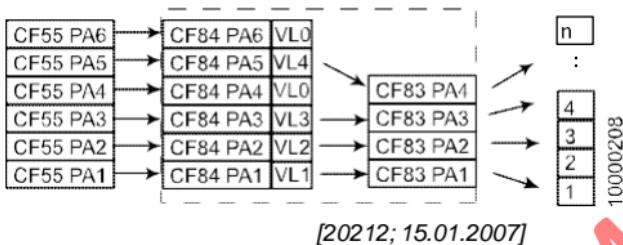
### ~~Handicapped COPH, SCOPH(MH), Dual brand MX-B with Bionic 5~~

<b>Step 1: Key definition</b>	
<b>1</b>	Pilih “SCOPH(MH) Key Switch Definition”: <b>CF=55</b>
<b>2</b>	Pilih input (plug) yang ingin dikonfigurasi: contoh input “IO3”: PA=03
<b>3</b>	Tugaskan fungsi JDC ke input ini: VL=02

<b>tahap 1b: Input assignment ke SCOPH(MH) key input</b>	
<b>4</b>	pilih Input-Key Assignment: <b>CF=84</b>
<b>5</b>	Menentukan input yg sama(“IO” plug)seperti pada tahap 1.2. contohnyaPA=03

### Step 1b: Input assignment to SCOPH(MH) key input

- 6** Tugaskan input ke virtual key input yg dipilih. Contohnya pilih key input 03: VL=03



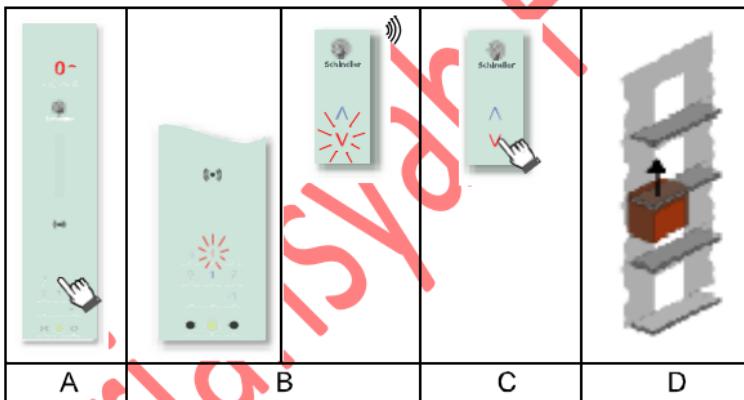
### Step 2: Key assignment to restricted floor level

- 7** Pilih ZB3 key assignment: **CF=83**
- 8** menentukan (virtual) key input yang sama seperti pada tahap 1b.6. contohnya input 03: PA=03
- 9** Tugaskan floor level dengan akses terbatas ke virtual input ini. contoh level 4: VL=04

## 5.4.18 GS, Visitor Control (CF=17 or CF=41, PA=03)

	SW < V9.7	SW ≥ V9.73
tahap 1: GS	<ul style="list-style-type: none"> <li>- CF = 17</li> <li>- PA = n (floor level)</li> <li>- VL = response time [1=10s]</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- CF = 41</li> <li>- L = n (floor level)</li> <li>- (S = door side 1 or 2)</li> <li>- PA = 3 (GS)</li> <li>- VL = response time [1=10s]</li> </ul>
tahap 2: ZB3	Lihat BAB 5.4.17	Lihat BAB 5.4.17

Deskripsi Fungsi:



10000558

[25349; 18.12.2007]

Contoh. Pelindung penthouse floor 4:

- Sebuah pengunjung memberi car call ke lantai yang terlindungi.
- Car call diketahui namun elevator belum berjalan. Pada lantai terlindungi terdapat sinyal optikal (pada LOP) dan sebuah sinyal akustik (gong tersambung ke LIN)
- Pada lantai terlindungi, pemilik apartemen harus menyetujui car call dalam 30 detik dengan menekan tombol release.
- Hanya setelah persetujuan, car bergerak ke lantai terlindungi.

## Kondisi awal:

- Hanya satu lantai diizinkan untuk memiliki visitor control
- PI control
- Opsi GS "Visitor Control" pada SIM card
- opsi ZB3 "Key Restricted Access" pada SIM card atau SAS system harus tersedia
- "Pin Code Restricted Access" ZB1 tidak diizinkan pada lantai yg sama
- Pada lantai yang terlindungi, sebuah LIN dengan gong harus terpasang

Keterangan: Untuk meningkatkan keamanan untuk pelanggan, sebuah koneksi intercom kee car dapat diinstal. (Fungsi muatan minimum tidak tersedia dengan Schindler 3100/3300/5300.)

(Keterangan: Dalam beberapa skema, tombol call lantai dan tombol acknowledge dapat ter-interchange.)

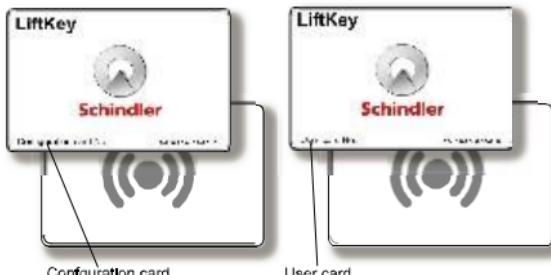
## Konfigurasi:

	Tahap 1: Configuration GS (CF=17) SW < 9.7	Tahap 1: Configuration GS (CF=17) SW ≥ V9.73	5
1	Pilih "Visitor Control GS": <b>CF=17</b>	Pilih "Access restrictions": <b>CF=41</b>	
2	Pilih level lantai yang harus dilindungi. Contoh level lantai 4: PA=04	Pilih level lantai yang harus dilindungi. Contoh level lantai 4: L=04	
3	Programkan periode waktu saat pemilik apartemen dapat menyetujui kunjungan. Contoh 30 detik: VL=3	Hanya jika terjadi pintu independen (ZZ2 atau ZZ3): Pilih sisi pintu S=1 atau S=2.	
4	-	Pilih "Visitor Control GS": <b>PA=3</b>	
5	-	Programkan periode waktu saat pemilik apartemen dapat menyetujui kunjungan. Contoh 30 detik: VL=3	

	<p><b>Step 2:</b> <b>Car call key switch for customer</b> <b>SW ≥ 9.34: CF=5 or CF=55, CF=41 PA=2</b></p>
<b>5</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>Untuk mengizinkan pelanggan berjalan ke apartemennya, sebuah key switch untuk level lantai apartemen yang sesuai harus deprogram dalam Car (Lihat BAB 5.4.17).</li><li>Selain Key switch juga memungkinkan untuk menggunakan Schindler Access system SAS untuk mengizinkan pelanggan berjalan ke apartemennya (lihat BAB 5.4.19).</li></ul>

Priansyah F481

## 5.4.19 SAS Schindler Access System (LiftKey)



Configuration card and User card [25395; 20.12.2007]

### Kondisi Awal:

- Hanya memungkinkan dengan COP5, COP5-10 dan COP5B-10
- **Tidak mungkin dengan** COP5B-N, COP5-1N 25 EU, COP5B-1N 25 EU atau COPB4
- **Tidak mungkin dengan** FI-GS
- Jumlah maksimum dari lantai yang didukung:  $ZE \leq 15$
- Untuk membatasi akses ke lantai tertentu, opsi SIM card "ZB1 PIN code harus tersedia
- (SAS card reader sendiri tidak membutuhkan opsi SIM card)
- COP SW  $\geq V1.5$
- Opsi SAS (KDCore module dan SASA antenna) harus terinstal dalam COP
- Konfigurasi hanya memungkinkan dengan rancangan configuration card
- Satu set kartu user harus tersedia
- CF=01 telah dilakukan
- Tidak memungkinkan bersamaan dengan operasi pintu independen (ZZ2, ZZ3)

5

SAS menawarkan kemungkinan berikut

<b>a)</b>	Car call ke lantai tak terlindungi Pelanggan menempatkan kartu user ke COP. Sebuah car call ke lantai terprogram dikeluarkan (tanpa menekan tombol push). Akses ke lantai ini juga memungkinkan dengan menekan tombol COP push. (SAS menawarkan contactless car calls.)
-----------	--

b)	Car call ke lantai terlindungi oleh kode PIN  Pelanggan menempatkan kartu user ke COP. Sebuah car call ke lantai terprogram dikeluarkan (tanpa menekan tombol push dan tanpa memasukkan kode PIN.) (Akses ke lantai ini juga memungkinkan tanpa SAS card dengan memasukkan kode PIN)
c)	Akses ke (banyak) lantai terlindungi oleh kode PIN  Pelanggan menempatkan user card ke COP. COP menunjukkan "FL". Kini pelanggan dapat memilih lantai dimana ia ingin travel dengan menekan tombol COP yang sesuai. Dengan opsi ini lebih dari satu lantai dapat diakses dengan user card yang sama. (Akses ke lantai juga memungkinkan tanpa SAS card dengan memasukkan kode PIN.)

### Programming User Card

	<b>Description</b>
	Sebelum memulai konfigurasi pastikan "Floor designation" CF=01 telah dilakukan. Saat konfigurasi SAS, <b>nama</b> lantai (dirancang dengan CF=01) digunakan (dan bukan <b>level</b> lantai).
	Untuk konfigurasi user card, kartu konfigurasi khusus elevator harus digunakan. (Dengan tiap sistem SAS dua kartu konfigurasi dikirim yang bekerja ekslusif dengan COP khusus ini.) Siapkan kedua kartu konfigurasi dan user (yang harus terprogram).
1	Tempatkan <b>configuration card</b> dekat tanda receiver pada COP . → COP berbunyi dan menunjukan "Cr" (Card received)
2	→ COP buni lagi dan menunjukan "CF" (Configuration mode) (utk meninggalkan menu ini tekan DT-O utk 3detik.)
3	masukan "1" pada COP (1 = User card activation) → COP berbunyi dan menmpilkan "FL" (Floor)
4	Masukkan <b>nama</b> lantai yang harus dikonfigurasi .(COP berbunyi.) t e k a n DT-O untuk konfirmasi level lantai. → COP berbunyi

Description	
<b>4a</b>	Untuk mengaktifkan user card untuk lantai tambahan, ulangi tahap 4 lantai seluruh lantai yang harus diakses dengan user
<b>5</b>	Untuk mengaktifkan user card untuk lantai ini tekan DT-O selama 3 detik . → COP berbunyi dan menunjukan “CA” (tunggu kartu) (meninggalkan menu tekan DT-O slama 3 detik)
<b>6</b>	Tempatkan <b>user card</b> dekat tanda receiver pada COP → COP bunyi dan menampilkan “Cr” (kartu diterima) → COP bunyi lagi dan menampilkan “CA” (tunggu kartu)
<b>6a</b>	Untuk mengaktifkan kartu user tambahan dengan hak yang sama ulangi tahap 6 untuk tiap kartu user.
<b>7</b>	Untuk meninggalkan menu ini tekan DT-O selama 3 detik → COP bunyi dan menampilkan “CF” kembali (konfigurasi mode) . meninggalkan menu tekan DT-O slama 3 detik

5



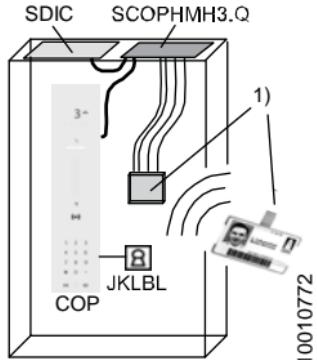
- Sebelum memberi kartu user ke pelanggan tulis nomor kartu user. (Dengan bantuan nomor ini, kartu user dapat dinonaktifkan jika perlu.)
- Untuk menonaktifkan user card pada configuration card harap lihat dokumen khusus J 42103073 “SAS General description dan user guide”. (Bahasa Inggris)
- Configuration cards harus disimpan di tempat aman. Ingat bahwa configuration cards “terikat” dengan COP

#### Batasan Akses

Description	
<b>8</b>	Kartu user terprogram bekerja sebagai “key switch for car call”. Akses ke beberapa lantai tidak terbatas secara otomatis → Untuk <b>membatasi</b> akses ke beberapa lantai, kode PIN harus terprogram ke lantai ini. Harap lihat Bab 5.4.16 “ <b>ZB1</b> , PIN Code Protected Car Calls (CF=10, CF=41)”

## 5.4.20 Parallel Card Reader CRC, ZBC2

### Function description:

	<p>1) = 3rd party card reader dengan 3rd party ID card.</p> <ul style="list-style-type: none"><li>- The 3rd party card reader outputs (contacts) tersambung ke SCOPHMH3.Q.</li><li>- Saat key switch JKLBL teraktifasi (tertutup), tombol pada normal COP nonaktif.</li><li>- Car calls ke lantai terbatas hanya dapat diberi dengan bantuan 3rd party card reader. (Contoh dengan bantuan ID card.)</li></ul>
---	--

### Kondisi awal dan batasan:

- SW  $\geq$  9.38
- Opsi "ZBC2 Parallel Card Reader Interface" pada SIM card
- Tidak mungkin bersamaan dengan ZZ2 / ZZ3 (independent doors)
- SCOPHMH parallel card reader interface terinstal sesuai skema S274199 dan S274603. (Power supply untuk 3rd party card reader diambil dari SDIC.XPOW, 230V. 3rd party card reader outputs tersambung ke potential free contacts ke SCOPHMH3.Q, connectors XDC1..XDC21, pin 2-3.)
- Jika SCOPHMH terinstal setelah learning travel, ia harus ditugaskan ke sistem secara manual. Gunakan menu 10, submenu 129 untuk deteksi COP.
- JKLBL normally open contact tersambung ke COP input atau ke LCUX input
- Dengan SW < V9.7 hanya 1 "regular" COP di dalam car diizinkan.
- Dengan SW  $\geq$  V9.7 memungkinkan untuk memiliki 2 "regular" COPs di dalam car (namun tidak dengan independent doors ZZ2 / ZZ3). (2COPs & ZBC2 mungkin tidak dikeluarkan untuk penjualan.)
- Dengan SW  $\geq$  V9.6 memungkinkan untuk memiliki ZBC2 dengan multiple car calls. (Pelanggan dapat memilih lantai pada "regular" COP.)

## Konfigurasi

<b>Tahap 1: Konfigurasi JKLBL</b>		
JKLBL digunakan untuk mengaktifkan batasan akses lantai. Ia dapat disambungkan ke COP atau ke LCUX.		
Variant A: JKLBL pada COP	Variant B: JKLBL pada LCUX	
1 – CF = 05 – PA = Input (XKEY.. on COP) – VL = 052 (=JKLBL)	– CF = 40 – L = n (Floor level, dimana LCUX tersambung) – PA = Input (IO.. pada LCUX) – VL = 052 (=JKLBL)	
<b>Tahap 2: Konfigurasi lantai dimana akses harus dibatasi</b>		
2 CF = 41 (batasan akses)		
3 L = n (floor level, dimana akses harus dibatasi)		5
4 PA = 99 (tipe batasan)		
5 VL = 1 (ZBC2. Exit terbatas dari Car ke Lantai. Car call mati.)		
Ulangi tahap 3 ke 5 untuk seluruh level lantai, dimana akses harus dibatasi		

### 5.4.21 LIFD, Long Interfloor Distance (CF=26)

Long interfloor distance (LIFD) kit digunakan untuk meminimalisir masalah karena slip dalam sistem dengan jarak besar antar lantai. Untuk mengurangi masalah ini, PHS flag tambahan terinstal di antara lantai. ("Blind" floor.)

Saat learning travel, flag tambahan dikenal sebagai flags dari lantai normal. (Walau tidak ada landing door tersedia.) Sehingga lantai ini harus ditentukan sebagai "blind" floor setelah learning travel

#### Kondisi awal dan batasan:::

- SIM card option "LIFD Long Interfloor Distance"
- PHS\_B sensor pada car dan flag tambahan pada "blind" floor terinstal

- Learning travel terlaksana
- T Jarak antara 2 lantai "sebenarnya" tidak boleh melebihi 11 meter. (Jika tidak, tidak ada jaminan evakuasi jika terjadi kegagalan sistem.)

#### KOnfigurasi:

1	Pilih "LIFD": <b>CF=26</b>
2	Pilih level lantai dimana tidak tersedia landing door . <b>PA=n</b>
3	Tandai lantai ini sbg "blind" floor <b>VL=1</b> (= blind floor)

#### 5.4.22 Triplex Configuration dengan Overlay box

##### Commissioning: kondisi awal dan pemeriksaan fungsi:

- Tidak ada kabel tersambung ke overlay boxes
- Kabel ethernet terarah antara elevator, namun belum tersambung ke overlay boxes
- SIM card policy harus KS. Tidak ada opsi SIM card khusus untuk triplex yang diperlukan.

1	Lakukan commissioning tiap elevator seperti akan menjadi simplex (atau duplex) elevator .
2	Lakukan konfigurasi LOP tiap elevator Pada elevator dimana LOPs dan LINs/LCUX tersambung via SBBD: Lakukan konfigurasi LOP pada elevator seperti yang digambarkan di Bab 5.4.12.
3	Periksa fungsi tiap elevator. (Landing calls, car calls, indicators.)
4	Jika terdapat SBBD PCB terinstal: Matikan elevator pertama dan periksa fungsi landing calls dan landing indicators. Ulangi pemeriksaan untuk elevator kedua.

## Konfigurasi Triplex

5	Lakukan konfigurasi berikut pada masing-masing elevator: <ul style="list-style-type: none"><li>Elevator A: CF=04, PA=01, VL=1</li><li>Elevator B: CF=04, PA=01, VL=2</li><li>Elevator C: CF=04, PA=01, VL=3</li></ul>
6	Matikan seluruh elevator
7	Pada seluruh elevator sambungkan: <ul style="list-style-type: none"><li>seluruh Y-cables (LOP, VF)</li><li>dengan Y-cables semua overlay boxes (PWR, CAN)</li><li>semua Ethernet cables</li></ul> (lihat skema S277208)
8	Nyalakan seluruh elevator. (rangkaian tidak penting.)
9	Pada tiap elevator aktifkan menu 10 > submenu 136 (overlay detection)

5

## 5.4.23 Independent Doors (ZZ2, ZZ3)

### Informasi umum, kondisi awal dan batasan:

- Software yang dibutuhkan:
  - SCPU software  $\geq$  V10.07 diperlukan
  - Diuji dan dikeluarkan dengan SDIC SW  $\geq$ V3.2 dan COP SW  $\geq$ V3.4
- Opsi SIM card diperlukan
  - ZZ2 untuk selective door function (Kedua pintu dapat dibuka secara independen).
  - ZZ3 untuk interlock door function (Guna menghindari kedua pintu terbuka secara bersamaan).
- Hardware dibutuhkan:
  - 2 COP5 harus terinstal di dalam car
- Batasan:
  - Tidak mungkin dengan Triplex atau Quadruplex
  - Jika terdapat Duplex: Pada saat ini hanya memungkinkan dengan symmetric duplex penuh.
  - Dual brand COPs (MX basic) tak terdukung.
  - Schindler Access System SAS (LiftKey) tak terdukung

### Konfigurasi



Jika terdapat sistem duplex: Lakukan konfigurasi berikut masing-masing untuk tiap elevator sebelum menyambungkan group dengan RS232 cable.

	Description
1	<p>Periksa penugasan COPs ke sisi pintu:</p> <ul style="list-style-type: none"><li>- Lakukan panggilan pada satu COP dan periksa, apakah sisi pintu yang sesuai terbuka.</li><li>- Ulangi tes untuk COP kedua.</li></ul> <p>Jika penugasan COP salah, ganti dengan <b>CF=30</b></p> <ul style="list-style-type: none"><li>- <b>PA=21</b>: Menentukan sisi pintu mana yang dimiliki <b>COP#1</b>.</li><li>- <b>PA=22</b>: Menentukan sisi pintu mana yang dimiliki <b>COP#2</b>.</li></ul> <p>VL=0: Undefined, VL=1: Side 1, VL=2: Side 2, VL=3: Both sides</p> <p>Penomoran COP ditentukan oleh posisi fisik: SDIC → COP#2 → COP#1.</p>

	<b>Description</b>
<b>2</b>	Lakukan konfigurasi LOP. Saat konfigurasi LOP pada lantai dengan dua sisi akses, control akan menawarkan secara otomatis sisi pintu pertama 1 untuk konfigurasi LOP dan langsung setelah sisi pintu 2.
<b>3</b>	Jika perlu konfigurasi sisi pintu untuk layanan khusus. Periksa <b>CF=30, PA=1, 2, 6, and 7</b>
<b>4</b>	Jika terjadi access restrictions ( <b>CF=41</b> ) pastikan mereka terkonfigurasi untuk tiap sisi pintu secara tepat. Atas alasan itu, dalam access restriction menu <b>CF=41</b> terdapat submenu baru untuk pilihan sisi pintu <b>S1</b> (sisi pintu 1) dan <b>S2</b> (sisi pintu 2) tersedia.
<b>5</b>	Jika terdapat input dan output tambahan pada BIO bus nodes (LOP, LIN, LCUX, BIOGIO) pastikan mereka terkonfigurasi untuk tiap sisi pintu secara tepat. Atas alasan itu, dalam access restriction menu <b>CF=40</b> terdapat submenu baru untuk pilihan sisi pintu <b>S1</b> (sisi pintu 1) dan <b>S2</b> (sisi pintu 2) tersedia.

#### **5.4.24 \* ETMA Embedded Telemonitoring dan Alarm**

- ETM(A) intend untuk semua tipe Embedded Telemonitoring communications, contoh CLSD, ETMA PSTN, ETMA wireless
- ikuti prosedur instalasi normal, TM(A) should configure itself and the Elevator can start to communicate through TeleMonitoring
- In order to verify if the unit is already communicating, the "Last successful TM call date" can be checked; through Menu 30 → Command 320-3
- If the date is within the last 7 days: the unit is already communicating
- If no date is available or the date is older than 7 days: the unit is not able to communicate with the Telemonitoring system and the next sections may help to configure and troubleshooting the ETM(A).

<b>Prerequisites for the auto-configuration</b>	
<b>1</b>	<b>Unit properly registered in SAP System (YEST):</b> Usually this is done during the installation phase. In order to verify that and for additional information refer to your Call Center / Backoffice.
<b>2</b>	<b>Connections done according to wiring schematics:</b> In case of ETMA PSTN/wireless: Check ETMA-MR and ETMA-CAR are properly wired (also to controller). Also check it through diagnostic LED described in section “7.19 Embedded Telemonitoring Alarm ETMA”. Connect alarm button (DAKI) (input ETMA-CAR.X1-1-1 is closed).
<b>3</b>	<b>Phone line / GSM Coverage available:</b> In case of ETMA PSTN: Verify it through Menu 30 → Submenu 308-5 (at least 24 VDC) In case of ETMA wireless/CGW: An allowed provider's SIMCard is installed In case of ETMA wireless: Antenna is connected and ANT LED is green (refer to <a href="#">EJ 41700662</a> : Antenna Installation Helpmode) In case of CGW: Green LED (connected to mobile network) is ON and the Blue LED (signal coverage) is ON or slowly blinking.

Prerequisites for the auto-configuration	
<b>4</b>	<b>Correct Equipment Number is configured on controller Chip Card:</b> Verify it through Menu 30 → Submenu 320-1 (If the number does not correspond to the expected Equipment number or is 0, a new controller Chip Card that includes the correct Equipment number is required) If Submenu 320-1 is not available the controller software should to be updated.
<b>5</b>	<b>Correct Country Code is programmed on controller Chip Card:</b> Verify it through Menu 40 → Parameter CF21PA33 (adjust it) (BRU=20, DEU=53, ESP=63, HAG=155, MIL=102, PAR=70, POR=172, SCH/ASZ=40, UKC=72, WII=13, refer to <a href="#">EJ 604639</a> for the complete list of Country Code)
<b>6</b>	<b>Correct Clock settings (Date and Time):</b> Verify it through Menu 40 → Parameter CF4PA5 (adjust it, in iSPECI the parameter is CF4PA98). The Remote Monitoring system automatically adjust the internal clock, but a date too far in the past or future (years) could be a reason for not working Remote Monitoring
<b>7</b>	<b>TM device properly detected:</b> Verify it through Menu 40 → Parameter CF21PA8 (0=Not detected, 1=CLSD, 4=ETMA (Wireless / PSTN), 5=CGW)
<b>8</b>	<b>Rotary Switch (CLSD only):</b> Position '0': if CLSD is connected directly to the telephone line Position 'F': if CLSD is connected to the Schindler PABX

5

<b>How to (re)start the auto configuration</b>	
<b>1</b>	Delete pending Alarm through Menu 10 → Command 135-1
<b>2</b>	Reset "Modem type" by setting Menu 40 → Parameter CF21PA8 = 0
<b>3</b>	Reset Controller (required in case of TM device replacement)
<b>4</b>	Perform "Modem detection" through Menu 10 → Command 128-1 (it takes around 60 sec.)
<b>5</b>	Verify "Type of Modem" through Menu 40 → Parameter CF21PA8 (0=Not detected, 1=CLSD, 4=ETMA PSTN/wireless, 5=CGW)
<b>6</b>	Reset the "Servitel ID" by setting Menu 40 → Parameter CF21PA1 and PA2 = 0
<b>7</b>	Perform "Next call" through Menu 10 → Command 126-1 (start auto configuration)
<b>8</b>	After few minutes the "Last successful TM call" date can be checked again. In case of ETMA PSTN/wireless: Automatic configuration is successfully finished once LAGC (bell) is switched off and LARC is still blinking.
<b>9</b>	The auto configuration (parameters provided by Telemonitoring system) is inclusive of TeleAlarm parameters and phone numbers, valid for ETMA PSTN/wireless. In case of CLSD/CGW the TeleAlarm settings have to be manually configured (refer to your Call Center / Backoffice).
<b>10</b>	Release a TeleAlarm test call with Call Center to check the alarm functionality and proper configuration. In case of ETMA PSTN/wireless: Once test call closed, the LAGC/LARC have to switch off.

If the system is still not working as expected:

- contact your Call Center / Back office in order to check the situation and eventually try a manual configuration from remote
- check further configuration details and troubleshooting hints by using the following references:

<b>Device type</b>	<b>Document</b>	<b>Document title</b>
All	K 42520120	RM Quick Reference
All	J 42520128	TA/TM registration process in SAP
ETMA PSTN	K 40700049	ETMA PSTN Quick Reference
ETMA PSTN	EJ 41700380	ETMA PSTN Installation
ETMA PSTN	EJ 41700384	ETMA PSTN Commissioning
ETMA PSTN	EJ 41700383	ETMA PSTN Diagnostic
ETMA PSTN	EJ 41700381	ETMA PSTN Technical Information and Configuration
ETMA PSTN	EJ 41700382	ETMA PSTN Maintenance
ETMA Wireless	EJ 41700661	ETMA Wireless Installation
ETMA Wireless	EJ 41700662	ETMA Wireless Commissioning
ETMA Wireless	EJ 41700663	ETMA Wireless Diagnostic
ETMA Wireless	EJ 41700660	ETMA Wireless Technical Information & Configuration
ETMA Wireless	EJ 41700664	ETMA Wireless Maintenance
CGW/ETMA	J 41700485	Installation & Commissioning of ETMA with CGW
CGW	K 40700048	CGW Quick Reference
CGW	EJ 604795	CGW Installation & Commissioning
CGW	EJ 604796	CGW Diagnostic
CGW	EJ 604794	CGW Technical Information & Configuration
CGW	EJ 604797	CGW Maintenance
PABX	S 42102258	Networking with PABX

## 5.4.25 STM Configuration

### Configuration

Step	Description	
1	Check the controller time.	CF04 PA2
2	Check the controller date.	CF04 PA5
3	<p>Set the manufacturing date of the oldest installed STM. [10100 ... 75399, dwwyy]</p> <p>Example for the back side label on the STM: MEGADYNE STM-PV30-1.73S-PU-42 <b>Xdwwyy1XXD0</b> d = day, 1 = Monday ... 7 = Sunday ww = week, 01 ... 52 yy = year, 04 ... 99</p> <p>If the HMI displays "ER 46xx", the newly set STM manufacturing date is equal to or more recent than the current controller date.</p>	CF28 PA4
4	Push the reset button.	-

### Re-Configuration

Step	Description	
1	Check the controller time.	CF04 PA2
2	Check the controller date.	CF04 PA5
3	Activate the menu 190. The CF28 STM configuration menu is activated for 300 seconds.	-

Step	Description	
4	<p>Set the manufacturing date of the oldest installed STM. [10100 ... 75399, dwwyy]</p> <p>Example for the back side label on the STM: MEGADYNE STM-PV30-1.73S-PU-42 <b>Xdwwyy1XXD0</b> d = day, 1 = Monday ... 7 = Sunday ww = week, 01 ... 52 yy = year, 04 ... 99</p> <p>If the HMI displays "ER 46xx", the newly set STM manufacturing date is equal to or more recent than the current controller date.</p>	CF28 PA4
5	Set the STM bending counter.	CF28 PA9
6	Exit the STM configuration menu.	-
7	Push the reset button.	-

5

#### 5.4.26 Retainer Plus Configuration

Step	Description
1	No configuration required. It is a chip card option.

#### 5.5 Sematic C MOD (Schindler 6300)

For the parameters of the Sematic C MOD door drive please refer to section 7.23.2

#### 5.6 Fermator Compact (Schindler 6300)

For the parameters of the Fermator door drive please refer to section 7.22

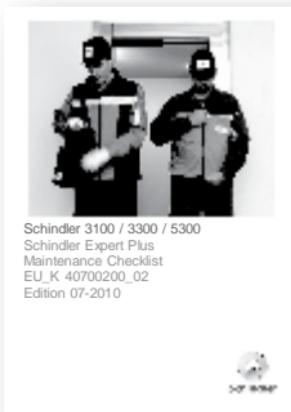
#### 5.7 Varidor 15

All the changeable parameters can be found in EJ 41354325. The parameters can be changed with the aid of the HMI.

# 6 Preventive Maintenance

## 6.1 Informasi umum

Untuk maintenance preventif gunakan instruksi K 40700200  
“Schindler Expert Plus Maintenance Checklist”



X81

*Document K 40700200 [37912; 26.11.2010]*

Sebelum melakukan maintenance apapun pada elevator pastikan telemonitoring system nonaktif:

- Gunakan automatic car positioning (lihat BAB 4.9.8) untuk menyalakan inspection travel mode
- atau matikan telemonitoring dengan bantuan HMI, menu 10, submenu 117=1

## 6.2 Test alarm

Untuk menonaktifkan alarm filtering sementara, atur HMI menu 10 > 134 to “1” dan lepas test alarm dalam 30 detik.

## 7 Appendix A: PCBs dan Components

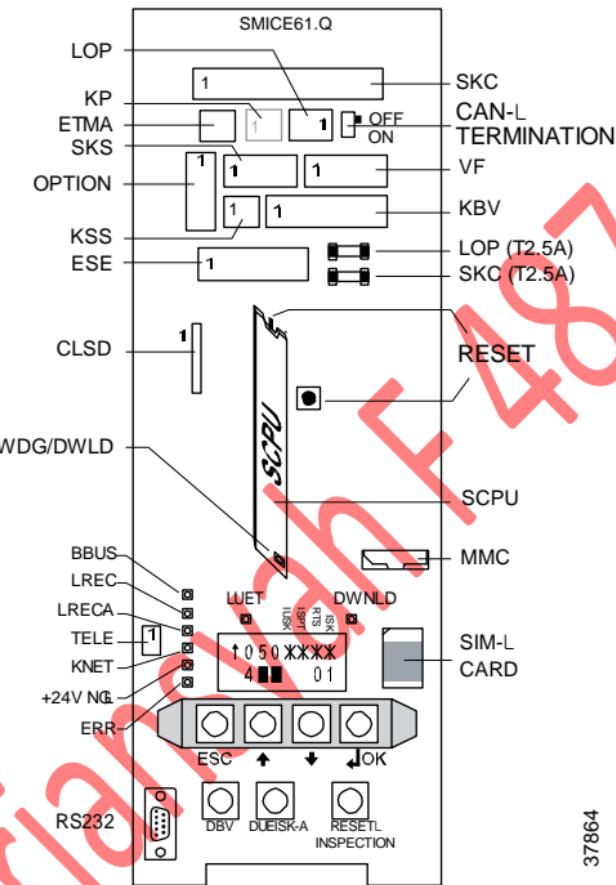
### 7.1 Relevant PCBs

#### 7.1.1 Main Interface - SMIC(E)61/63.Q, SCPU1.Q

##### S Main Interface Controller PCB

- SMIC61/63: Rel.4 version dengan ETM, SMIC63.Q: dengan KP connector
- SMICE61/63: Rel. $\geq$ 5 version dengan ETMA, SMICE63.Q: dengan KP connector

## SCPU microprocessor PCB



37864

## LEDs (on SMIC(E)61/63.Q and SCPU1.Q):

LEDs	Description
	LED description lihat BAB 4.3

## Fuses

Fuse	Description
SKC (SI1)	24 V <sub>DC</sub> supply ke SDIC, car (2.5 AT)
LOP (SI2)	24 V <sub>DC</sub> supply BIO bus, LOPs (2.5 AT)

## Plug Assignments

Plug	Description
SKC	Connection ke car (power supply, safety circuit, CAN bus)
LOP	BIO bus, landing fixtures
KP	SMIC(E)63.hanya Q , safety circuit, buffers pada pit
ETMA	SMICE16/63.hanya Q , hubungkan ke ETMA-MR. Data transfer dan emergency power supply utk alarm.
OPTION	Opsi connector. Periksa schematics utk fungsi I/O pada (LAS (DM236), SOA, RNO (NS21))
SKS	Safety circuit landing doors, KNET monitoring
VF	Frequency converter (CAN bus, safety circuit, MVE)
KSS	Safety circuit contact slack rope
KBV	Overspeed governor, KBV, MGBV, (KFG)
ESE	Recall control ESE or bridge connector
CLSD	CLSD PCB for ETM (Embedded Telemonitoring system)
RS232	Duplex connection dan SPECI atau Service PC
TELE	External monitoring device TM4
CHIPCA RD	SIM card (control options dan ACVF parameters)
MMC	Multi Media Card utk main software update (SCPU)

7

## Push buttons (on SMIC(E)61/63.Q)

Button	Description
<b>RESET</b>	SMICE16/63.Q only, Manual reset (Lihat BAB 4.8)
<b>DBV</b>	Remote trigger over-speed governor GBV saat acceptance tests
<b>DUEISK-A</b>	Nyalakan safety circuit supply (stelah short circuit pada safety circuit (> 1A). eror terindikasi dengan kedipan IUSK.)
<b>RESET INSPEC- TION</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>– Function 1: Automatic positioning pada car ke access car roof. (See section 4.9.8)</li><li>– Functions 2: pada TSD systems: reset stelah aktifasi TSD.</li></ul>

## Push buttons (on SCPU1.Q)

Button	Description
<b>RESET</b>	Manual reset (Lihat BAB 4.8)

## Switches

Switch	Description	Remark
<b>CAN TERMINA- TION</b>	Terminasi CAN bus pada SMIC61.Q PCB. <ul style="list-style-type: none"><li>– OFF: No termination on SMIC (Normal position)</li><li>– ON: CAN bus terminated on SMIC</li></ul>	jika CAN bus ke car (SKC) tidak tersambung → yanti ke “ON” (contoh during installation.) utk memindahkan car dengan memutus CAN bus: lihat BAB 4.9.9

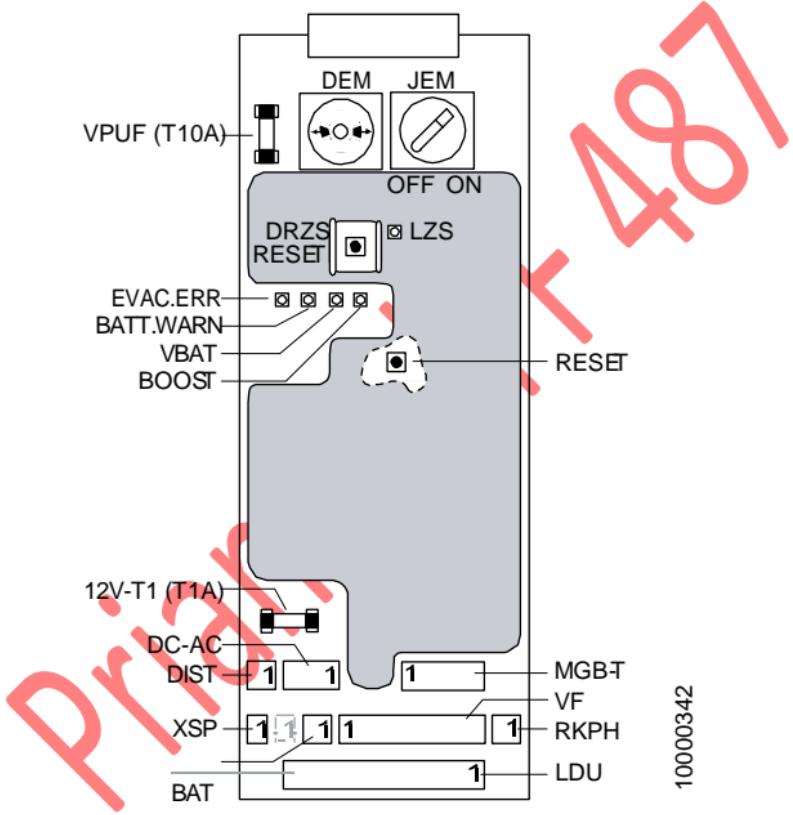
## User Interface HMI

The User Interface HMI is explained in section 3.1

## 7.1.2 Evacuation Module - SEM11/12/21/22.Q

### S Modul Evakuasi PCB

- SEM11/21: Evakuasi Manual dan otomatis
- SEM12/22: hanya evakuasi manual
- 3.3V power supply utk Bionic control
- Emergency power supply



LEDs:

LEDs	Description
	LED description Lihat BAB 4.3

## Fuses

Fuse	Description
<b>VPUF (T10A)</b>	Pelindung internal SEM (24V-NSG)
<b>12V-T1 (T1A)</b>	Pelindung 12V-NSG emergency power supply

## Manual Evacuation Interface

	Description	Remark
<b>JEM</b>	Nyalakan manual evakuasi.	Posisi melawan jarum jam = Manual evacuation ON JEM = ON mencegah tipe travel lain (Safety circuit terinterupsi)
<b>DEM</b>	Push button manual evacuation	<ul style="list-style-type: none"><li>Membuka break utk pre-defined time (pulse)</li><li>Electronic re-connection of battery. DEM harus ditekan setelah penggantian batrai</li></ul>

## Plug Assignments

Plug	Description
<b>DC-AC</b>	SEM11/21.Q only; Battery (12V-NSG, 24V-NSG), Inverter
<b>BAT</b>	SEM12/22.Q only; Battery (12V-NSG)
<b>DIST</b>	Sensor jarak. Tidak digunakan saat ini.
<b>MGB-T</b>	Digunakan untuk "Half Brake Capability Test" (lihat J 139452 "Inspector's Guide")
<b>XSP</b>	Intercom power supply
<b>VF</b>	ACVF power supply (brake, 24V, Evac. dan LUET signal)
<b>RKPH</b>	Hanya SEM11.Q ; Optional external line phase detector. atau jumper.
<b>LDU</b>	Power supplies (230VAC, 24VDC)

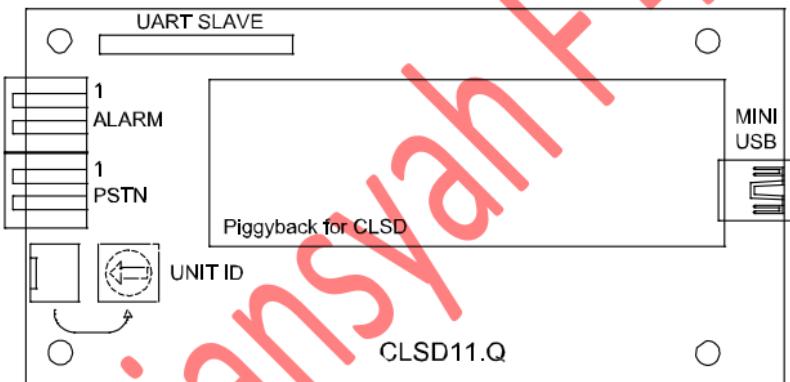
## Tombol Tambahan

	Description
<b>RESET</b>	Hanya digunakan untuk diagnostik battery charger. Reset mengencangkan battery yang akan terisi (Tanpa reset kencang setiap 5 menit secara otomatis)

### 7.1.3 Telemonitoring ETM CLSD11.Q PCB

Komunikasi & Line sharing device, digunakan untuk ETM di Bionic 5

- Fungsi utama: Line manager antara external alarm device (TAM2) dan embedded telemonitoring
- Untuk koneksi tepat (dengan atau tanpa PABX) lihat skema



#### Plug Assignments

Plug	Description
<b>ALARM</b>	Alarm device (Servitel 10 GNT or GSV)
<b>PSTN</b>	Public telephone line
<b>UART SLAVE</b>	UART interface (koneksi pada CLSD)
<b>USB</b>	Mini USB connection (untuk firmware update)

<b>Plug</b>	<b>Description</b>
	Seluruh Plug lainnya hanya untuk penggunaan R&D

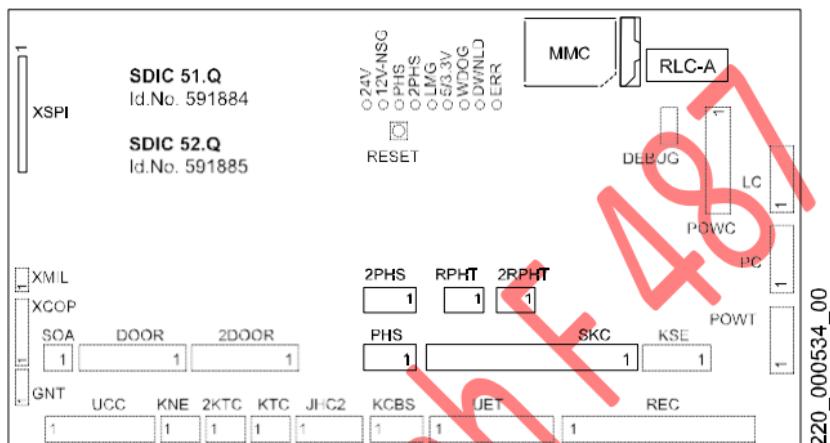
## Switch

<b>Switch</b>	<b>Description</b>
<b>UNIT ID</b>	<p>Rotary hex switch 0 ... F</p> <p>Unit ID (jika terdapat lebih dari satu CLSD tersambung ke jalur telp. Yang sama.)</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• jika CLSD tersambung ke <b>direct telephone line</b>: atur UNIT ID ke "0" (default)</li> <li>• jika CLSD tersambung pada <b>PABX switchboard</b>: atur UNIT ID to "F"</li> </ul>

## 7.2 Car Interface PCB - SDIC 51/52.Q

### S Door Interface Controller PCB

- Interface ke seluruh komponen car seperti door, hoistway information, car operating panel, safety circuit, alarm,....



### Iktisar tipe

	SDIC51	SDIC52
<b>Main door interface</b>	X	X
<b>Second door interface</b>		X
<b>Door Pre-Opening</b>		X

Keterangan: Dalam sistem pertama terkirim ke bagian, sebuah SDIC5.Q dengan plug layout berbeda telah diinstal.

### LEDs:

LEDs	Description
	LED description Lihat BAB 4.3

## Switches, Push Buttons dan Jumpers

Switch	Description
JRA-A	Switch alarm discriminator (hanya SDIC5.Q. periksa bersamaan dengan konfigurasi CF=09)

Push Button	Description
RESET	Reset SDIC PCB

## Plug Assignments

Connector	Description
XSPI	Interface SIEU PCB
XVCA	Tidak terpasang. (Voice Announcer)
MMC	SW download dengan Multi Media Card
XMIL	Lamp evacuation travel LEFC pada COP
XCOP	COP, CAN bus, power supply
GNT	Alarm device, GNT or GSV
SOA	System audible alarm
DOOR	Logic signals door1
2DOOR	Logic signals door 2, hanya SDIC52
2PHS	Photo cell floor level (hoistway information), Access side 2, SDIC52 only
PHS	Photo cell floor level (hoistway information), Access side 1
RPHT	Light barrier or light curtain, Door1
2RPHT	Light barrier or light curtain, Door 2, SDIC52 only
SKC	Safety circuit, power supply, alarm, signals, SOA, LAS, TT, CAN bus
KSE	KSE-D dan KSE-U
UCC	Car load cell, Alarm dibawah car DA-D, safety gear contact KF

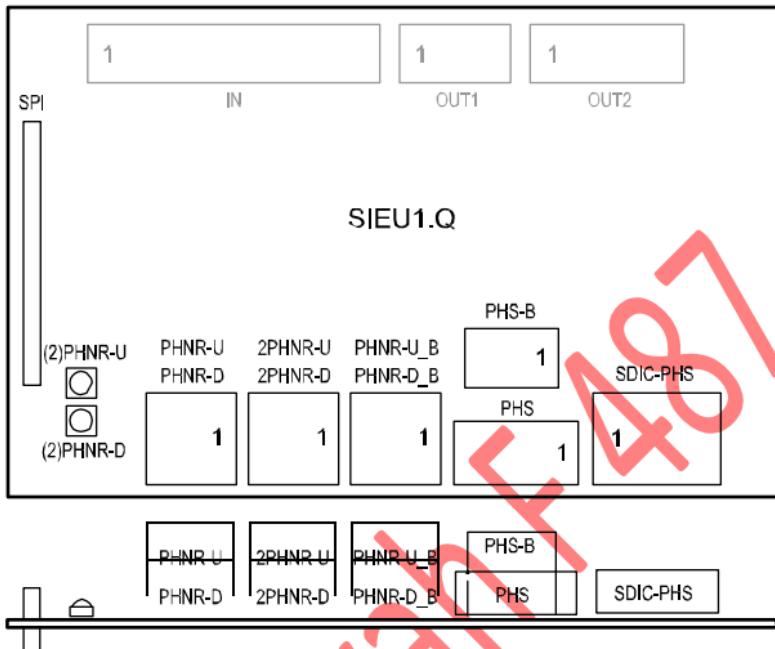
<b>Connector</b>	<b>Description</b>
<b>KNE</b>	KNE
<b>2KTC</b>	2KTC, Door 2, hanya SDIC52
<b>KTC</b>	KTC, Door 1
<b>JHC2</b>	JHC2 (second switch stop car), safety dan logic. If car exceeds 1125 Kg. Jumper, if not used, SDIC52 only
<b>KCBS</b>	KCBS. Safety circuit contact car blocking device.
<b>UET</b>	Door over-bridging SUET3.Q. Logic and safety circuit, SDIC52 only
<b>REC</b>	Inspection panel, Logic, safety circuit, DA-U
<b>POWC</b>	230 V <sub>AC</sub> supply from LDU, door, car light, socket outlet
<b>LC</b>	To the car lighting
<b>PC</b>	Car roof socket outlet, 230 V <sub>AC</sub>
<b>POWT</b>	230 V <sub>AC</sub> supply to the door drive(s) VVVF-4

7

## 7.3 Re-leveling PCB - SIEU1/11.Q

### S Interface Europe

- Terpasang pada SDIC PCB (Hardware version ≥ “E”, Software ≥ V2.7)
- Re-leveling dan blind floors
- SIEU11.Q: Supports special MOS functions (Door lock monitoring)



10005122

*SIEU1.Q, view from top dan view from front [28775; 23.12.2008]*

## LEDs

LED	Normal Operation	Meaning
(2)PHNR-U	ON/OFF	ON = (2)PHNR-U atau PHNR-U_B aktif (=24V) = Light beam terinterupsi
(2)PHNR-D	ON/OFF	ON = (2)PHNR-D atau PHNR-D_B aktif (=24V) = Light beam terinterupsi

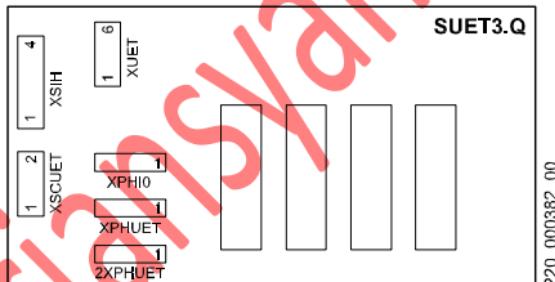
## Plug Assignments

Connector	Description
PHNR-U	Sensor re-leveling up (lower sensor)
PHNR-D	Sensor re-leveling down (upper sensor)

Connector	Description
<b>2PHNR-U</b>	Sensor re-leveling up (lower sensor), second door
<b>2PHNR-D</b>	Sensor re-leveling down (upper sensor), second door
<b>PHNR-U_B</b>	Lower sensor blind floor (jika blind floor and re-leveling)
<b>PHNR-D_B</b>	Upper sensor blind floor (jika blind floor and re-leveling)
<b>PHS-B</b>	Sensor blind floor (jika blind floor only; no re-leveling)
<b>PHS</b>	To SDIC.PHS (lihat skema safety circuit)
<b>SDIC-PHS</b>	To PHS sensor (lihat skema safety circuit)
<b>IN</b>	SIEU11.Q only. Inputs (hanya digunakan utk fungsi MOS)
<b>OUT2</b>	SIEU11.Q only. Outputs (hanya digunakan utk fungsi MOS)

## 7.4 Door Overbridging PCB - SUET3.Q

S Ueberbrückung Tür (Door overbridging)

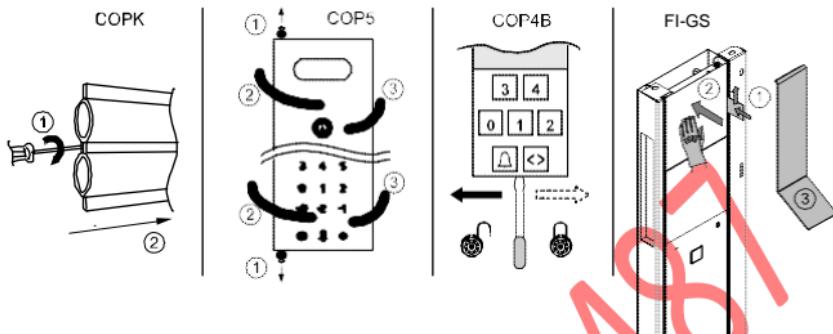


SUET3.Q PCB [13021; 19.05.2005]

7

Connector	Description
<b>XUET</b>	Control door bridging (SDIC)
<b>XSIH</b>	Tidak digunakan untuk Schindler 3100/3300/5300
<b>XSCUET</b>	UET safety circuit (SDIC)
<b>XPHIO</b>	Controller connection (SDIC)
<b>(2)XPHUET</b>	Door zone (optical PHUET photocell)

## 7.5 COP Opening Procedures



[402036; 28.01.2015]

### Untuk membuka COPK Key switch panel:

- 1) putar screw di sisi kiri searah jarum jam
- 2) Sisipkan COPK ke sisinya dan lepas

### Untuk membuka COP5:

- 1) kendurkan screws di atas dan dibawah COP
- 2) Buka COP pertama pada sisi kiri
- 3) Lalu buka penuh dari sisi kanan

### Untuk membuka COP4B:

- 1) Pindahkan Lock dibawah COP4B ke sisi kiri
- 2) lepas COB4B

### Untuk membuka FI-GS:

- 1) Masukan plastic card/metal card pada sisi tepat, sisip kan card dan lepas protection hook.
- 2) Ulangi tekan COP inwards in order untuk melepas protection hook.
- 3) masukan bended metal sheet atau attached special tool pada atas COP dan buka COP (starting force needed because of the magnets).

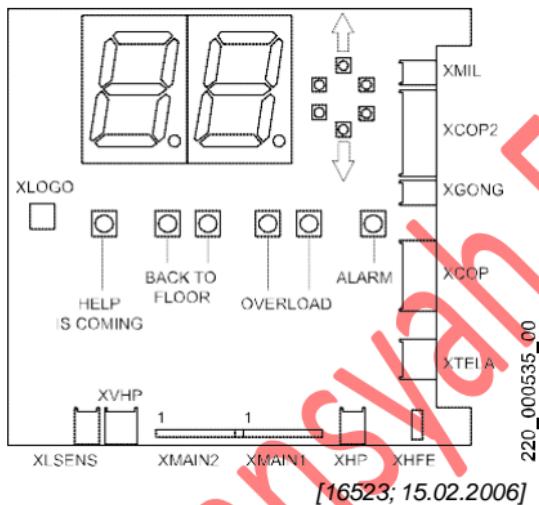
## 7.6 COP5 dengan maximum 12 buttons

- COP5-N, COP5-10, COP5-10-PI, COP5B-10, COP5B-N

### 7.6.1 Indikator PCB - SCOPM 51/53.Q

#### S Car Operating Panel indicator utama

- SCOPM51.Q: Used for COP dengan maximum 12 floors
- SCOPM53.Q: Used for COP dengan maximum 27 floors.
- SCOPM51.Q dan SCOPM53.Q tidak dapat diganti satu sama lain.



7

#### Plug Assignments

Plug	Description
XMIL	Lamp evacuation travel car
XCOP2	Connection ke 2 <sup>nd</sup> COP
XGONG	GONG1.Q PCB (Option, tidak digunakan dengan Schindler 3100/3300/5300)
XCOP	hubungkan SDIC
XTELA	Alarm device GNT (LARC, LAGC)
XHFE	Earth connection (tidak digunakan)

<b>Plug</b>	<b>Description</b>
XHP	External speaker
XVHP	External speaker (not used)
XMAIN1/2	SCOPD(C)
XLSENS	Photo transistor, Used for emergency light
XLOGO	Logo backlight

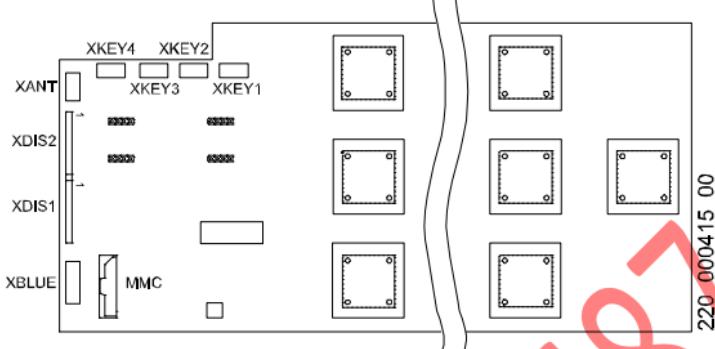
### **LEDs (Illumination of displays)**

<b>LED</b>	<b>Normal</b>	<b>Description</b>
Arrows	ON/OFF	Travel direction UP/DOWN
“Help is coming”	OFF	ON = LARC
“Back to Floor”	OFF	ON = Evacuation travel
“Overload”	OFF	ON = Overload indication
“Alarm”	OFF	ON = Alarm or LAGC

## **7.6.2 COP5 PCBs - SCOPC/SCOPK/SCOPBM 5.Q**

### **S Car Operating Panel Configurable/Keys/Button Mechanical**

- Modul utama pada COP5, digunakan utk COP dengan max.12 tombol
- Microprocessor, SW-Update, Input key switches
- SCOPC: Self configuring capacitive keyboard (blue, red)
- SCOPK: 10 digit capacitive keyboard
- SCOPBM: Mechanical buttons keyboard



220\_000415\_00

## LEDs

LED	Normal	Description
WDG	Blinking	Blink interval 2 s when SW OK
SW DOWNLOAD	OFF/ Blinking	OFF = Normal display Blinking = During SW download

## Plug Assignments

Connector	Description
XDIS1/2	SCOPD(C)
XANT	Antenna, Schindler Access System SAS
MMCARD	Multi Media Card MMC, SW Update
XKEY1..4	External key inputs (Input: Pin 2 -3)
XBUT1..3	SCOP5B.Q PCB (hanya SCOPBM5.Q)

7

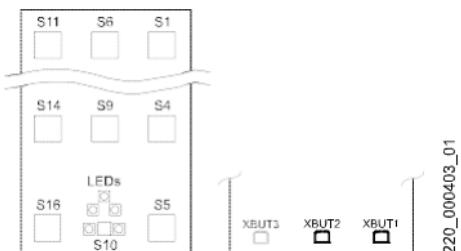
## Push Button

Button	Description	Remark
Reset	Reset SCOP PCB	

### 7.6.3 COP5 PCB - SCOPB 5.Q

#### S Car Operating Panel Push buttons

- Digunakan bersamaan dgn SCOPBM5.Q



PCB front dan rear side [12996; 03.02.2006]

220\_000403\_01

#### Plug Assignments

Connector	Description
XBUT1..3	SCOPBM 5.Q PCB car operation panel

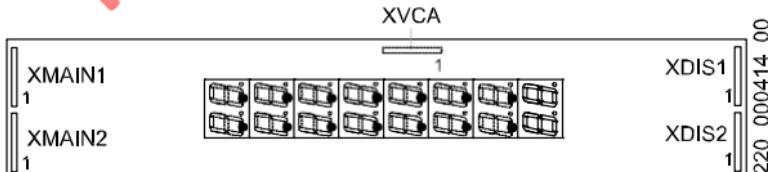
#### LEDs

LED	Normal	Description
Five LEDs	OFF	ON = Alarm button (mechanical push button) tertekan atau emergency light active

### 7.6.4 COP5 PCB - SCOPD 5.Q/SCOPDC 5.Q

#### S Car Operating Panel Destination (and) Call Indicator

- SCOPD: 8 x 2 digit display (digunakan untuk KA & KS control)
- SCOPDC: 1 x 2 digit display (digunakan untuk PI control)



[13004; 03.02.2006]

K 608208\_12

## Plug Assignments

Connector	Description
XMAIN1/2	SCOPM
XVCA	Voice Announcer PCB
XDIS1/2	SCOP C/PK/BM

Priansyah F 481

## 7.7 COP5 with maximum 27 buttons

- Digunakan di EU untuk sistem 1.6 m/s jika diperlukan
- COP5-1N 25 EU; COP5B-1N 25 EU

### 7.7.1 Indicator PCB - SCOPM 53.Q

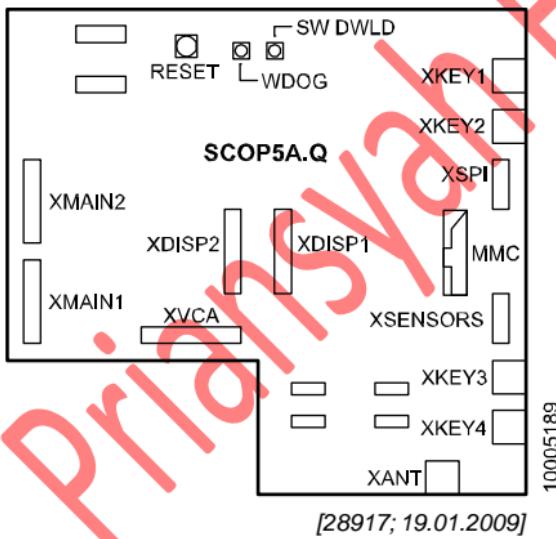
#### S Car Operating Panel Main Indicator

deskripsi SCOPM53.Q dapat di temukan di BAB 7.7.1. SCOPM53.Q harus digunakan bersamaan dengan SCOPA5.Q.

### 7.7.2 SCOPA5.Q PCB

SCOPA5.Q: S Car Operating Panel Asia

- Modul utama COP5, digunakan untuk COP dengan max.12 tombol
- Microprocessor, SW-Update, Input key switches



#### Plug Assignments

Connector	Description
XMAIN1/2	
XVCA	Voice announcer UART interface

Connector	Description
XDISP1/2	Display
XKEY1/2/3/4	External key inputs (Input: pin 2-3)
XSENSORS	Interface to buttons
XSPI	Interface to buttons
XANT	SAS Schindler Access System antenna (Lift key)

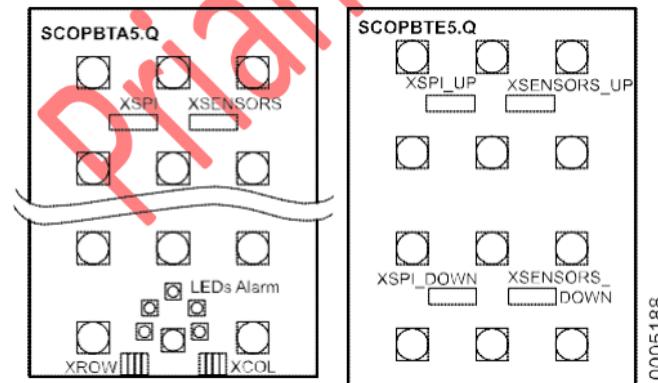
### LEDs pada SCOPA5.Q.Q PCB

LED	Normal Display	Meaning
WDOG	Blinking	Kedipan = Microprocessor pada SCOPA5.Q bekerja
SW DWLD	OFF	ON = Software download dalam progress (MMC)

### Push Buttons

Button	Description
RESET	Reset the microprocessor pada SCOPA5.Q

### 7.7.3 SCOPBTA5.Q and SCOPBTE5.Q PCBs



[28916; 19.01.2009]

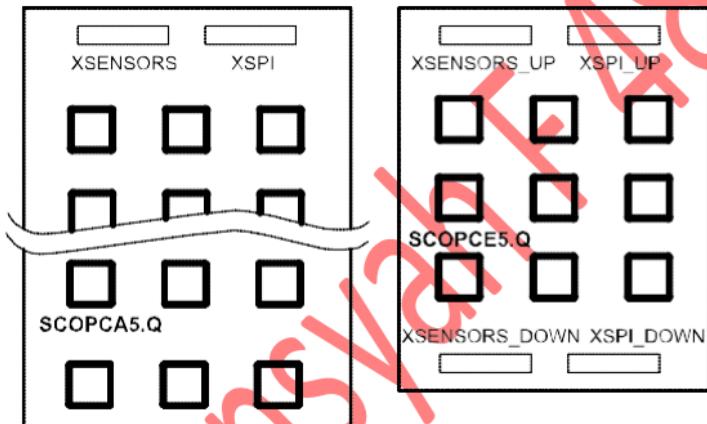
### **SCOPBTA5.Q: S Car Operating Panel Button Asia**

- untuk COP dengan tombol push mekanis
- Tersambung ke SCOPA5
- Mendukung hingga 15 tombol push
- Dapat diekstensi dengan SCOPBTE5.Q

### **SCOPBTE5.Q: S Car Operating Panel Button Extension**

- Extensi PCB antara SCOPA5.Q dan SCOPBTA5.Q
- mendukung 12 tombol tambahan (total 27 tombol)

#### **7.7.4 SCOPCA5.Q dan SCOPCE5.Q PCBs**



10005187

[28913; 19.01.2009]

### **SCOPCA5.Q: S Car Operating Panel Capacitive Asia**

- untuk COP dengan tombol self-configuring capacitive
- Tersambung ke SCOPA5
- Mendukung hingga 18 tombol capacitive
- Dapat di extensi dengan SCOPCE5.Q

### **SCOPCE5.Q: S Car Operating Panel Capacitive Extension**

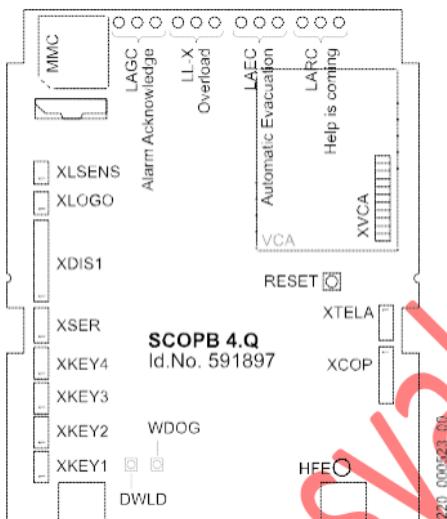
- Extensi PCB antara SCOPA5.Q dan SCOPCA5.Q
- mendukung 9 tombol capacitive (total 27 tombol)

## 7.8 COP4

### 7.8.1 COP4B PCB, SCOPB4

#### S Car Operating Panel Button

- Main PCB COP4
- Microprocessor, SW-Update, Power supply, Input key switches



#### LEDs (Illumination of displays and Indication)

LED	Normal Display	Description
“Help is coming”	OFF	ON = LARC
“Autom. Evac.”	OFF	ON = Evacuation travel, LAEC
“Overload”	OFF	ON = Overload, LL-X
“Alarm Acknow.”	OFF	ON = LAGC
WDOG	Blinking	Berkedip saat SW is OK
DWLD	OFF / Blinking	Berkedip saat SW download

## Plug Assignments

Connector	Description
XLSENS	Photo transistor utk emergency light (tidak digunakan)
XLOGO	Logo backlight
XDIS1	External display, SCPI4, option
XSER	Koneksi serial ke external display, opsi (tak digunakan)
XKEY1..4	External key inputs (Input: Pin 2-3)
XTELA	Alarm device GNT (LARC, LAGC)
XCOP	Connection SDIC
XHFE	Earth connection
XVCA	Voice announcer VCA11, option

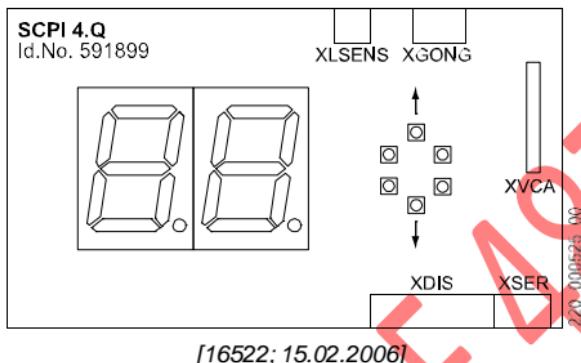
## Push Button

Push Button	Description
Reset	Reset SCOP PCB

## 7.8.2 COP4 PCB - SCPI4

### S Car Position Indicator

- Option, Car position indicator dengan COP4



### LEDs (Illumination of displays)

LED	Normal Display	Description
Up/Down	ON/OFF	(Further) Travel direction indicator

### Plug Assignments

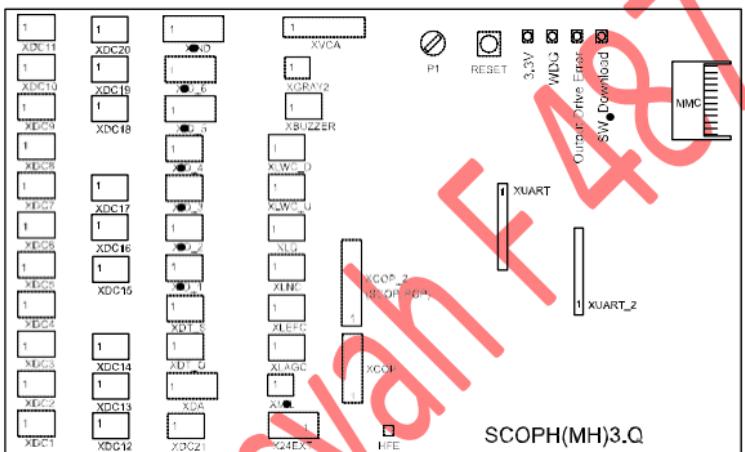
Connector	Description	Remark
XLSENS	Photo transistor	Digunakan utk emergency light
XGONG	Gong	Option
XDIS1	Connection SCOPB4	
XSER	Connection SCOPB4	
XVCA	Voice announcer	Option

7

## 7.9 Handicapped COP dan External Card Reader

**SCOPH(MH)3.Q: S Car Operating Panel Handicapped**

- Digunakan pada handicapped COP (SCOPH3.Q)
  - Interface utk external parallel card reader (CRC) (SCOPHMH3.Q)
  - Hanya satu dari opsi yang disebut di atas yang mungkin  
(Bionic 5 mendukung maximal hanya 2 COPs, termasuk COP utama.)



[21780; 24.04.2007]

## Plug Assignments

Plug	Description
XDC 1..21	Call button Push button: Pin 2-3 Acknowledge: Pin 1-2 (max. 28 V, 80 mA)
XDA	Alarm, Pin 3-5 (biasanya tertutup). Jika terdapat parallel card reader: Bridge pin 3-5.
XDT-O	DT-O, Input: Pin 2-3
XDT-S	DT-S, Input: Pin 2-3
XCOP	SDIC.COP (koneksi ke SDIC)
XCOP2	1st COP (koneksi ke main COP)

Priansyah F481

Plug	Description	
XIO5..6	Inputs (Pin 3-4), Outputs (Pin 1-2, max. 28V, 80mA)	1)
XIND	Gray code indicator, Bit 0..3	1)
XGRAY2	Gray code indicator, Bit 4 (Pin 1 = Gray code bit 4)	1)
X24EXT	24V power supply (from SDIC,digunakan utk drive output 1) lamps)	
XMIL	SDIC.MIL, koneksi ke SDIC (Pin 1: input LEFC, Pin 2: input LARC)	1)
XLARC	Output LARC (Pin 1-2, max. 14V, 1.6A)	1)
XLEFC	Output LEFC (Pin 1-2, max. 14V, 1.6A)	1)
XLNC	Emergency lamp LNC (Pin 1-2, Pin 1: 12V, 1.6A)	1)
XLD	Emergency lamp input	1)
XLWC_U/ D	Travel direction arrow up/down (max. 28V, 80mA)	1)
XBUZZER	External buzzer output (Pin 1-2, max. 14V, 1.6A, Volume: Trimmer P1)	1)
XVCA	VCA Voice announcer, old version	1)
XUART XUART_2	VCA1.Q, UART interface, Voice announcer, new version	1)

1) = tidak digunakan dengan Schindler 3100/3300/5300

7

## LEDs

LED	Normal Operation	Meaning
3V3	ON	ON = 3.3 V internal power supply OK
WDOG	Blinking	berkedip = SW OK
ERROR	OFF	ON = arus terlalu tinggi Outputs XDC1..21, XIO1..6 or XLWC_U/D
SW_Download	OFF	kedian saat SW update

## Push buttons dan potentiometer

	Function	Remarks
Reset	Reset	
P1	Volume	Sesuaikan volume pada Buzzer

## Extension PCB (PI\_P1/PI\_P2) and SCOPPI1.Q:

**i** PI\_P1/PI\_P2 PCBA (bersama dengan SCOPPI1 PCBA) ganti SCOPHM(H)3 PCBA.  
The functionality of the board is the adaptation of the connectors required for a parallel COP to the interface connector of the SCOPPI1. Therefore no other components (except connectors) are required on this PCBA.



Extension PCB dan SCOPPI1 [402034; 20.01.2015]

- 1 Extension PCB
- 2 Parallel PCB SCOPPI1



## Plug Assignments

Plug	Description	
XDC 1 ... 30	Call button Push button: Pin 2-3 Acknowledge: Pin 1-2 (max. 28 V, 80 mA)	
XDA	Alarm, Pin 3-5 (biasanya tertutup). Jika pda parallel card reader: Bridge pin 3-5.	
XDT-O	DT-O, Input: Pin 2-3	
XDT-S	DT-S, Input: Pin 2-3	
XIO1..4	Inputs (Pin 2-3), Outputs (Pin 1-2, max. 28V, 80mA)	1)
XIO5..6	Inputs (Pin 3-4), Outputs (Pin 1-2, max. 28V, 80mA)	1)
XIND	Gray code indicator, Bit 0..3	1)
XMIL	SDIC.MIL, Connection to SDIC (Pin 1: input LEFC, Pin 2: input LARC)	1)
XLARC	Output LARC (Pin 1-2, max. 14V, 1.6A)	1)
XLEFC	Output LEFC (Pin 1-2, max. 14V, 1.6A)	1)
XLNC	Emergency lamp LNC (Pin 1-2, Pin 1: 12V, 1.6A)	1)
XLD	Emergency lamp input	1)
XLWC_U/ D	Travel direction arrow up/down (max. 28V, 80mA)	1)
XBUZZER	External buzzer output (Pin 1-2, max. 14V, 1.6A, Volume: Trimmer P1)	1)
XVCA2	VCA Voice announcer, old version	1)

1) = tidak digunakan pada Schindler 3100/3300/5300

## 7.10 Voice Announcer PCB - VCA 1/11.Q

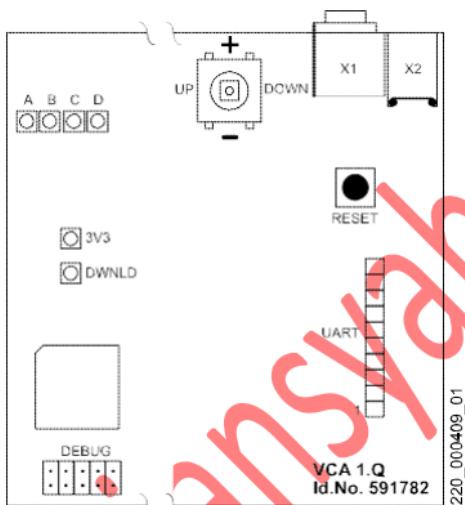
### Voice Announcement PCB

- Nama Lantai, service- dan pesan alarm
- Tersambung pada COP



VCA dikirim dalam keadaan telah dikonfigurasi sebelumnya sesuai tatanan orisinal.

Untuk perubahan supplementary harap lihat dokumen J42102314 "VCA commissioning". (File X42102314)



[12999; 02.02.2006]

### Plug Assignments

Connector	Description	Remark
X1	External active speakers dengan input amplifier	Option, impedance > 4.7 kOhm
X2	Output ke speaker	Speaker 8 Ohm, 1 W
UART	UART interface	Connection SCOP

Connector	Description	Remark
MMCARD	Multi Media Card dengan mp3 audio files. (Backside pada PCB)	MMC harus tetap dimasukan (mp3 files tidak bisa diunduh ke PCB)

## LEDs

LED	Normal Display	Description
DWNLD	OFF	Kedipan saat SW download (dengan MMC)
3V3	ON	24V, 5V, 3.3V tersedia
A	OFF	ON = Setting volume (Joystick +/-) Blinks = Main speaker announcement
B	OFF	ON = Setting balance (Joystick +/-) Blinks = Secondary speaker announcement
C	OFF	ON = Setting tremble (Joystick +/-)
D	Blinking	ON = Setting bass (Joystick +/-) Kedip = VCA siap (Watchdog)

### Special LED status:

A→B→C→D→A→....	Initializing VCA
AB	Setting main speaker
AC	Setting secondary speaker
AD	Setting general

7

## Joystick and Push Button

Joystick	Description	Remark
Set	Aktivasi Menu dan "ENTER"	Tekan kebawah joystick
UP/DOWN	Ganti fungsi / menu	Volume, bass, ...
+/-	Nilai bertambah/berkurang	Atur volume, bass, ...

Push Button	Description	Remark
<b>RESET</b>	Reset VCA PCB	

### Mengatur volume

<b>1)</b>	Kondisi awal: LED “3V3” = ON, LED “D” = Berkedip
<b>2)</b>	Tekan joystick ke bawah → VCA memainkan musik, LED “A” = ON
<b>3)</b>	gunakan +/- utk menggantivolume
<b>4)</b>	Saat volume ok, hentikan mengganti nilai dan tunggu, hingga musik berhenti secara otomatis. Nilai yang berubah disimpan dan sistem mulai kembali. → LEDs berkedip, LED “D” = berkedip

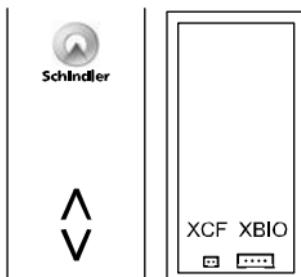
### Language dependent MMC

Nomor tatanan untuk MMC dengan bahasa tertentu dapat ditemukan di dokumen J 41322160.

Priansyah

## 7.11 Landing Fixtures LOP5

### Landing Operating Panel

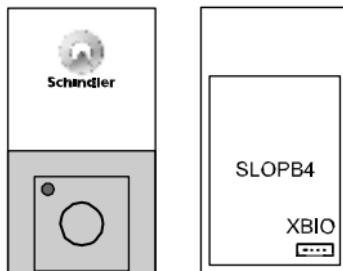


LOP (XBIO)[402038\_00; 30.01.2015]

XBIO: 4 pin JST 2.5mm
XCF: 2 pin JST 1.5mm
Delivered since 2006
Keterangan: Supports BIO bus protocol tipe 1 atau 2, tergantung SCIC/SCPU versi SW.

## 7.12 Landing Fixtures LOPB4

### Landing Operating Panel for Schindler 3100



[25140; 08.02.2008]

#### Plug Assignments

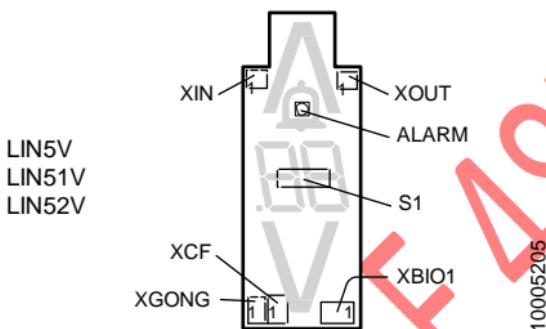
Plug	Description	Remarks
<b>XBIO</b>	BIO bus	BIO bus connection



Tidak ada XCF untuk sinkronisasi dengan LIN/LCUX tersedia. Sehingga tidak mungkin untuk menyambungkan LIN atau LCUX ke LOPB4.

## 7.13 Landing Indicator PCB - SLINV5/51/52.Q

- Dibandingkan ke SLINV5.Q normal, SLINV51/52.Q menawarkan input dan output..
- SLINV52.Q menawarkan magnetic reed contact untuk konfigurasi tanpa koneksi XCF ke LOP.



*LIN5V, LIN51V, LIN52V, tampilan belakng [28981; 21.10.2010]*

Plug	Description
<b>XBIO1</b>	BIO bus connection – LIN5V: WAGO 2.5mm – LIN51V, LIN52V: JST 2.0mm
<b>XCF1</b>	Synchronization dengan LOP saat konfigurasi LIN5V: JST 2.5mm – LIN51V, LIN52V: JST 1.5mm
<b>XGONG1</b>	koneksi landing gong
<b>XIN</b>	LIN51V, LIN52V only. Inputtidak digunakan saat ini
<b>XOUT</b>	Hanya LIN51V, LIN52V. Output. (max. 24V, 100mA) Digunakan untuk floor light control kit. Konfigurasi : CF=40, L=n, (S=1,2), PA=31, VL=213

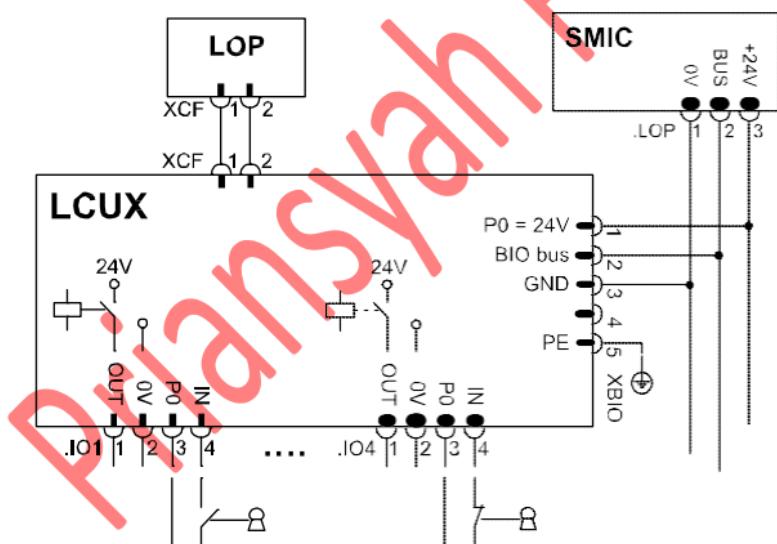
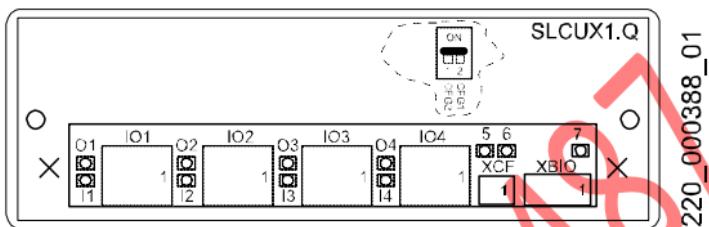
Switch	Description
<b>S1</b>	Hanya LIN52V. Magnetic reed contact. Dapat diaktifkan dengan menempatkan hoistway magnet pada permukaan LIN. Untuk mengkonfigurasi LIN tanpa XCF cable ke LOP.

## 7.14 Landing Input Output PCB - SLCUX1/2.Q

### S Landing Call Unit Extension

Fungsi utama:

- Input& output tambahan koneksi di hoistway



SLCUX1.Q / SLCUX2.Q Connections [13012; 19.05.2005]

## Plug Assignments

Plug	Function	Remarks
XBIO	BIO bus	
XCF	Synchronization	Koneksi ke LCU(M) or LOP
IO1..IO4	Inputs/outputs	<ul style="list-style-type: none"><li>Input: Pin 3-4 (potential-free NO atau NC contact)</li><li>Output: Pin1-2 (P0, max 0.4 A)</li></ul>

## LEDs on SLCUX1/2.Q PCB

LED	Normal Operation	Description
O1 .. O4	ON/OFF	ON = Output active (tergantung pada konfigurasi BMK)
I1 .. I4	ON/OFF	ON = Input active (contact Tertutup)
5	Blinking	Watchdog
6	OFF	ON = Current overload pada output
7	ON	P0, power supply dari BIO bus

## DIP switch settings

Digunakan untuk predefined addresses pada LCUX jika terpasang terpisah (tanpa koneksi XCF ke LOP). Jika LCUX tersambung ke LOP, DIP switch setting tidak memiliki pengaruh.

7

DIP 1 CFG2	DIP 2 CFG1	Node definition and Configuration menu
ON	ON	LCUX memiliki predefined address "node 1". Konfigurasi dengan CF=40, L=91 (SW)
ON	OFF	LCUX memiliki predefined address "node 2". Konfigurasi dgn CF=40, L=92 (SW ≥ V9.34)
OFF	ON	LCUX memiliki predefined address "node 3". Konfigurasi dengan CF=40, L=93 (SW)
OFF	OFF	LCUX address tidak pre-defined

Keterangan 1: Untuk menyimpan predefined address di EEPROM, LOP counting (CF=00, LE=00) diperlukan.

Keterangan 2: Jika LCUX tersambung ke LOP pada lantai, predefined address akan tertimpa oleh alamat baru saat Konfigurasi LOP. (Independen dari actual DIP switch setting.)

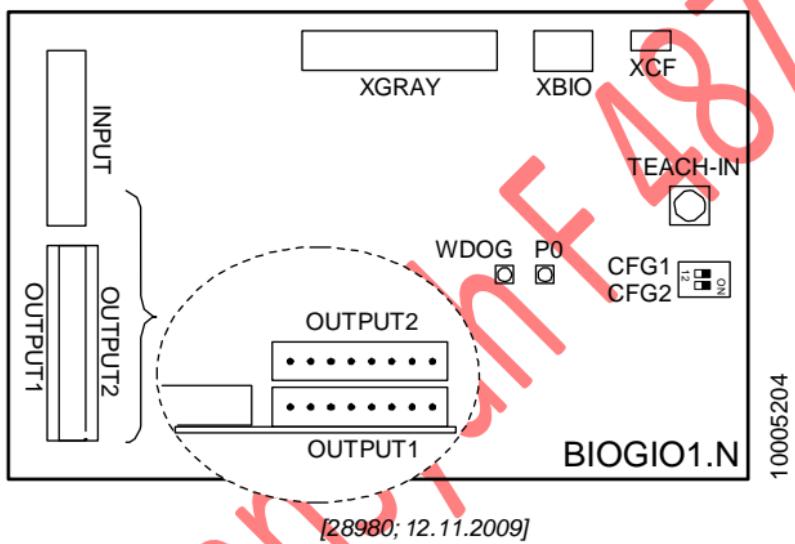
Keterangan 3: Jika LCUX telah ditujukan saat Konfigurasi LOP, ia dapat direset ke predefined address dengan bantuan CF=94 (Rel.2) atau CF=40, L=n, PA=99 (Rel.4)

Priansyah F481

## 7.15 Building monitoring GUE/GLT - BIOGIO1.N

### BIO bus General Input dan Output PCB

- Tersambung pada BIO bus
- gratis configurable inputs (potential free contacts)
- 8 gratis configurable outputs (relay contacts, max. 0.2A, 30V)
- Periksa skema S274634 untuk opsi konfigurasi
- Tidak mungkin bersamaan dengan NS21 emergency power supply



### Plug assignment

Plug	Description
<b>INPUT</b>	Pin 1 = 24V, Pin 3..10 = Input IN1 to IN8
<b>OUTPUT1</b>	Pin 1-2 = OUT1, Pin 3-4 = OUT2, .. Pin 7-8 = OUT4; potential free contacts, max. 30V, 200mA
<b>OUTPUT2</b>	Pin 1-2 = OUT5, Pin 3-4 = OUT6, .. Pin 7-8 = OUT8; potential free contacts, max. 30V, 200mA
<b>XGRAY</b>	Gray code and arrow UP/DOWN
<b>XBIO</b>	BIO bus connection

<b>Plug</b>	<b>Description</b>
XCF	Sinkronisasi ke LOP (untuk konfigurasi)

### DIP switch settings

<b>DIP 1 CFG1</b>	<b>DIP 2 CFG2</b>	<b>Node definition and Configuration menu</b>
<b>ON</b>	<b>ON</b>	BIOGIO memiliki predefined address "node 1". Konfigurasi dengan CF=40, L=91
<b>OFF</b>	<b>ON</b>	BIOGIO memiliki predefined address "node 2". Konfigurasi dengan CF=40, L=92
<b>ON</b>	<b>OFF</b>	BIOGIO memiliki predefined address "node 3". Konfigurasi with CF=40, L=93
<b>OFF</b>	<b>OFF</b>	BIOGIO address tidak pre-defined

Keterangan 1: Untuk menyimpan predefined address di EEPROM, LOP counting (CF=00, LE=00) di perlukan.

### LEDs pada BIOGIO1.Q PCB

<b>LED</b>	<b>Normal Operation</b>	<b>Description</b>
<b>WDOG</b>	blinking	berkedip = sistem dalam operasi normal
<b>P0</b>	<b>ON</b>	ON = 24V (P0) tersedia

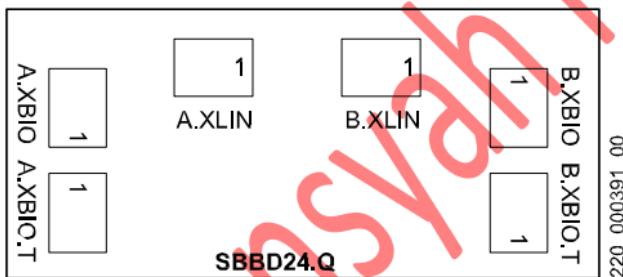
### Tombol push

<b>Button</b>	<b>Description</b>
<b>TEACH-IN</b>	Tidak digunakan pada Schindler 3100/3300/5300. (Mengkonfigurasi alamat BIOGIO jika PCB tak tersambung ke LOP. Dengan Schindler 3100/3300/5300, alamat ditentukan dengan bantuan DIP1 dan DIP2.)

## 7.16 Duplex BIO bus PCB - SBBD24.Q

### S BIO Bus Duplex 24V

- Untuk Duplex systems hanya dengan 1 LOP per lantai (satu riser)
  - Untuk Triplex systems hanya dengan 1 atau 2 LOPs per lantai (satu atau dua risers). (Overlay gateway BBMCM diperlukan.)
  - Mengizinkan untuk mematikan satu elevator tanpa mematikan floor calls. (Mengganti LOP BIO bus ke elevator yang dinyalakan.)
  - Mematikan LINs dari elevator yang telah dimatikan ke OFF
  - Terpasang di hoistway pada LDU floor
- i**
- periksa skema utk cabling dan koneksi yang tepat (S274125, S274613, S277207, S277208)
  - lihat informasi tambahan pada BAB 5.4.12



7

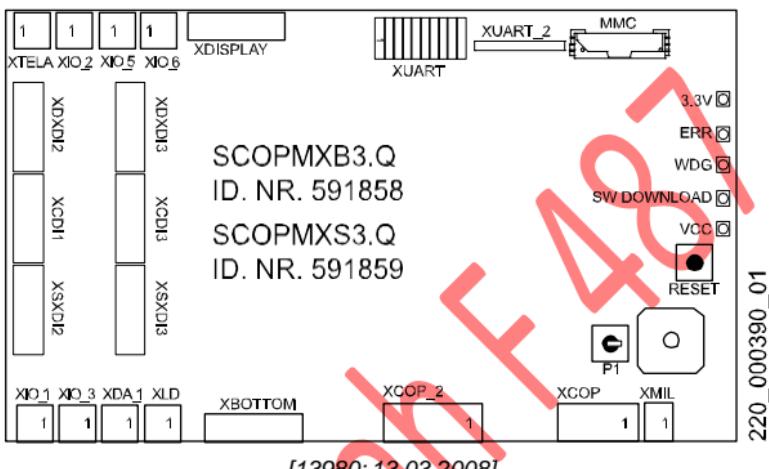
### Plug Assignments

Plug	Description	Remarks
A.XBIO	Dari SMIC.LOP (BIO bus)	Elevator A
B.XBIO	Dari SMIC.LOP (BIO bus)	Elevator B
A.XLIN	To LINs (BIO bus)	Elevator A
B.XLIN	To LINs (BIO bus)	Elevator B
A.XBIO.T	To LOPs (BIO bus)	single riser LOPs
B.XBIO.T	Biasanya tidak digunakan	

## 7.17 Dual Brand Fixtures

### 7.17.1 Dual Brand COP PCB - SCOPMXB3.Q

#### S Car Operating Panel Dual Brand (MX-Basic)



#### Plug Assignments

Plug	Description
XCOP	Koneksi ke SDIC (CAN bus, supply)
XCOP_2	2nd COP jika COP kedua tidak tersambung: Bridge pin 6 - pin 7!
XMIL	LEFC dan LARC indicator (From SDIC)
XDISPLAY	Gray Code, Emergency lamp, LEFC, LAGC, LARC (Emergency light max. 1.2 W)
XDXDI2/3 XCDI2/3 XSXDI2/3	Tombol dengan acknowledge lamps
XBOTTOM	Signals (DTO, DTS, DA,...)
XDA_1	Alarm

Plug	Description
XLD	Emergency power, light detector (digunakan utk Type D Panel)
XTELA	Telealarm LARC, LAGC
XUART	Interface voice announcer (serial) (External VCA box)
XUART_2	Interface voice announcer (serial) (VCA PCB on SCOPMXB PCB)
XIO_1.. XIO_6	Input tambahan(Pin 2-3) dan Outputs (Pin 1-2) (24 V, Output max. 350 mA, Input max. 15 mA)
XDBG08	Debug interface (Hanya digunakan untuk pengembangan)

### LEDs on SCOPMXB3.Q PCB

LED	Normal Operation	Meaning
3.3 V	ON	Power supply (3.3 V)
ERR, OVLD	OFF	ON = arus terlalu tinggi pada (Out 1..6)
WDG	Blinking	berkedip = SW OK
SW Download	OFF	Blinking saat SW update
VCC	ON	Power supply (5 V)

## 7.17.2 Dual Brand LOP PCBs - SLCU(M)2.Q

### S Landing Call Unit (Main)

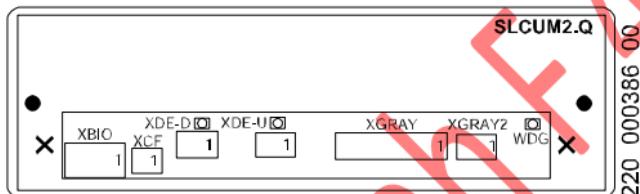
Fungsi utama:

- Parallel Interface BIO bus ke Dual brand fixtures

**i** dengan Bionic 5 systems hanya LCU(M)2.Q PCBs dapat digunakan

(BIO bus data power supply: 24V). **jangan gunakan SLCUM1.Q PCBs!**

SLCU(M)2.Q PCBs dapat dikenali oleh WDOG LED



[13979; 19.12.2006]

#### LEDs

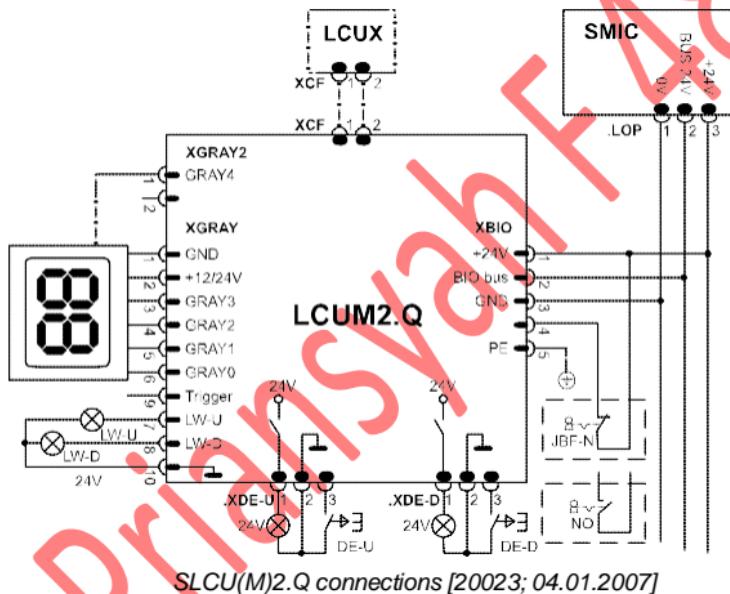
LED	Meaning
XDE-D	DE-D ditekan
XDE-U	DE-U ditekan
WDG	Watchdog (hanya tersedia pada SLCU(M)2.Q PCBs)

#### Plug Assignments

Plug	Function	Remarks
XBIO	BIO bus	Pin 1: Supply 12 atau 24V (red) Pin 2: Data Line (putih) Pin 3: GND-0V (hitam) Pin 4: Input (orange) Pin 5: Earth (kuning/hijau)

Plug	Function	Remarks
XDE-U <sup>1)</sup> XDE-D	Floor call (UP/DOWN)	Pin 1: Acknowledge (out) Pin 2: GND-0V Pin 3: Floor Call (in)
XCF	Synchronization	Koneksi ke LCUX/LIN
XGRAY	Indicator LW-U/D	Gray code/hall lantern (SLCUM2 only)
XGRAY2	Indicator	Gray code bit 4 (SLCUM2 only)

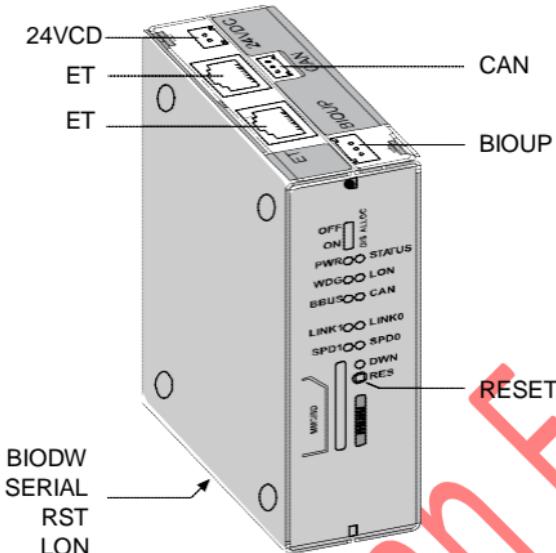
1) saat konfigurasi tombol tersambung ke XDE-U digunakan!



## konfigurasi

SLCU(M)2.Q PCBs dikenali sebagai BIO bus type 1 atau type 2 fixtures. Konfigurasi key switch tersambung ke XBIO.4

## 7.18 Overlay Box, MCM (Triplex, Quadruplex)



Overlay Box, [37488; 04.11.2010]

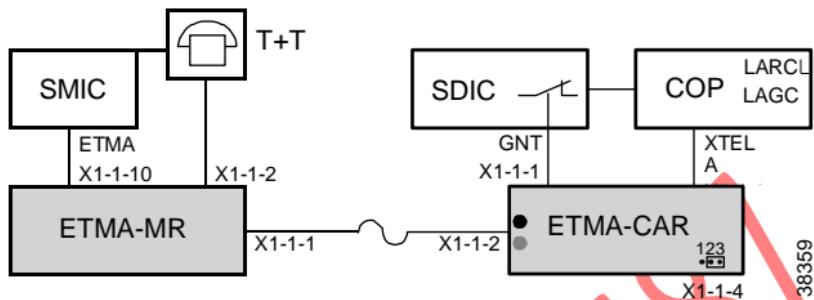
LEDs	Description
PWR, DWN	hanya <b>PWR</b> (power) dan <b>DWN</b> (download) LEDs bersifat operasional.

Button	Description
RESET	Untuk mereset overlay box. Ia memiliki fungsi yang sama dengan HMI special menu 137. Overlay box harus direset jika CF=04, PA=01 telah diubah

Plug	Description
24VDC	Power supply (dari SMIC.VF dan SMIC.LOP)
CAN	Koneksi CAN bus (from SMIC.VF)
ET	Koneksi ethernet ke overlay box dari elevator lain dalam group

BIOUP, BIODW, SERIAL, RST, LON: Not used at the moment

## 7.19 Embedded Telemonitoring Alarm ETMA

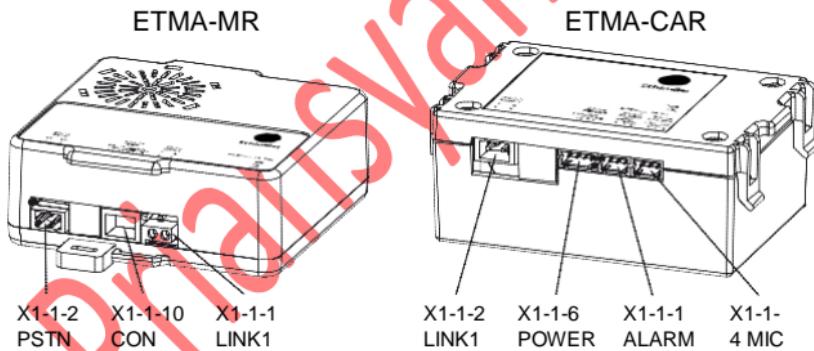


*ETMA, overview basic layout [38359; 01.02.2011]*



Main documentation for ETMA:

- EJ41700380: ETMA installation dan commissioning
- K40700049: ETMA Diagnostics dan Maintenance



*ETMA-MR, ETMA-CAR, basic modules, [38360; 01.02.2011]*

### Plug Assignments

Plug	Description
<b>ETMA-MR</b>	
X1-1-2	PSTN: Telephone line

<b>Plug</b>	<b>Description</b>
X1-1-10	CON: Interface ke control, SMIC.ETMA. (termasuk emergency power supply utk alarm.)
X1-1-1	LINK1: Traveling cable ETMA-CAR
<b>ETMA-CAR</b>	
X1-1-2	LINK1: Traveling cable ETMA-MR
X1-1-6	POWER: COP, LARC and LAGC
X1-1-1	ALARM: Alarm contact from SDIC
X1-1-4	MIC: Jumper. Position 2-3 for internal microphone

### Diagnostik dengan bantuan LEDs

Pada tiap konektor utama terdapat LED hijau dan merah yang tampak jelas melalui transparent box.

### ETMA-MR

<b>LED CON</b>		<b>Description</b>
<b>Green</b>	<b>Red</b>	
Off	Off	ETMA CPU not running. → periksa power supply, cable connection etc.
Blinks	Off	Data traffic dalam progress. OK.
On	Off	ETMA OK

<b>LED PSTN</b>		<b>Description</b>
<b>Green</b>	<b>Red</b>	
Off	On	PSTN line tak tersambung atau tak dikenal.
Blinks	Off	Komunikasi dalam progres. OK.
On	Off	PSTN line tersambung dan idle. OK.

ETMA-MR LED LINKx		Description
Green	Red	
Off	Off	ETMA device tak berdaya atau rusak. → jika power supply nyala, device rusak dan harus diganti
Off	On	Tak tersambung ke modul ETMA lain atau tak tersinkronisasi. → Periksa cable dan status dari moduk ETMA lain. Jika ETMA lain ok, device rusak dan harus diganti. .
Blinks	Off	Komunikasi dalam progres. OK.
On	Off	Tersambung ke modul ETMA lain, sinkronisasi dan idle. OK.

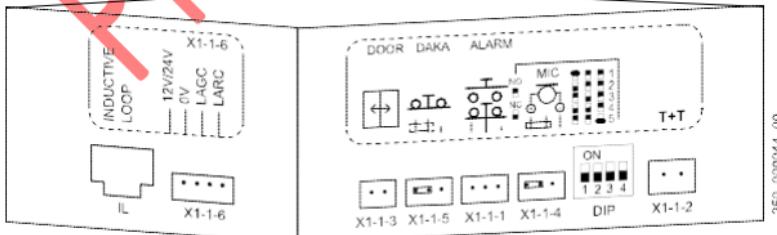
## 7.20 Telealarm GNT TAM2 (Servitel 10)

- Telealarm device
- Intercom module optional
- Untuk koneksi yang tepat lihat skema (S274156, S274181)
- Configured remotely from Telealarm Control Center TACC



For configuration and troubleshooting kembali keBAB 5.4.24

7



[16428; 07.02.2006]

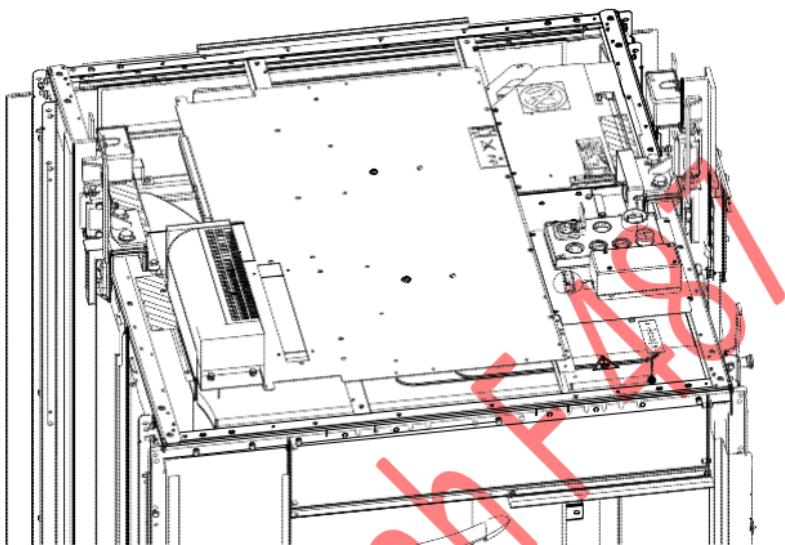
## Plug Assignments

Plug	Description	Remarks
X1-1-1	Alarm button	Koneksi ke SDIC.GNT
X1-1-2	Phone line T+T	Koneksi ke SMIC.SKC
X1-1-3	Alarm misuse discriminator AMD	Tidak digunakan, (integrasi dalam Bionic 5 control)
X1-1-4	External microphone	Tidak digunakan: <b>Jumper pin 2-3 must be installed</b>
X1-1-5	Alarm button outside car DAKA	not used, (integrated in Bionic 5 control); <b>Jumper pin 2-3 harus terinstal</b>
X1-1-6	LARC, LAGC indication	Koneksi ke SCOP.XTELA
IL	Inductive Loop	Opsi belum dikeluarkan; koneksi Wireless utk hearing aid bagi penyandang cacat
	Triphonie	Opsi, 6 pin J.S.T. connector di dalam TAM2 box

## DIP switch settings

DIP1	DIP2	DIP3	DIP4	Description
ON	ON	ON	x	Module ID = 1 ( <b>default untuk simplex</b> , selalu master, Duplex)
OFF	ON	ON	x	Module ID = 2 (selalu slave, Duplex elevator B)
ON	OFF	ON	x	Module ID = 3 (selalu slave)
OFF	OFF	ON	x	Module ID = 4 (selalu slave)
ON	ON	OFF	x	Module ID = 5 (selalu slave)
OFF	OFF	OFF	x	Reset semua parameters
x	x	x	ON	Alarm button: biasanya terbuka
x	x	x	OFF	Tombol alarm: biasanya tertutup ( <b>default utk Schindler 3100/3300/5300</b> )

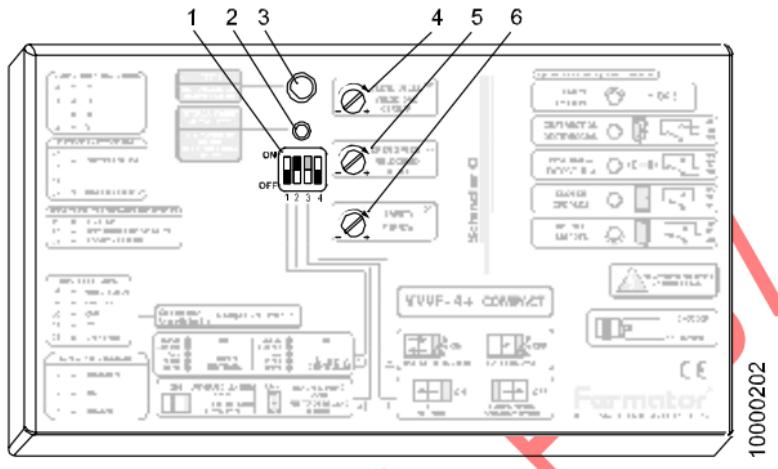
## 7.21 Short Pit and Headroom System TSD21



For further information concerning the short pit and headroom system TSD21, refer to:

- J 41141066 EMBD TSD21 - Short Headroom - CO BIC 5
- J 41141093 EMBD TSD21 - Short Pit Set - CO BIC 5

## 7.22 Door Drive Fermator Compact VVVF4+



[20056; 01.02.2007]

10000202

### DIP switch setting (1)

DIP switch		Normal Position	Description
1	1 & 2 Inputs	OFF	<ul style="list-style-type: none"> <li>ON = 1 input (buka/tutup)</li> <li>OFF = 2 inputs</li> </ul>
2	Type of landing door	ON	<ul style="list-style-type: none"> <li>ON = Automatic door</li> <li>OFF = Manual door</li> </ul>
3	Door opening	ON or OFF	<ul style="list-style-type: none"> <li>ON = Left opening (TL)</li> <li>OFF = Right (TR) atau tengah</li> </ul>
4	Master & Slave	OFF	<ul style="list-style-type: none"> <li>ON= Master</li> <li>OFF = Slave</li> </ul>

Keterangan terhadap bukaan pintu:

Setting pada DIP switch 3 berbeda tergantung pengeluaran Fermator VVVF4 control box. (Juga beberapa skema lama mungkin salah.) → Periksa label pada control box untuk setting yang tepat!



## Keterangan terhadap DIP switches:

Posisi DIP switch mungkin sulit dilihat. DIP switches pada control device baru berwarna hitam. Periksa posisi dengan menyalakan/mematiakan DIP switches.

## Fuse

Fuse	Description
4A 250V	Fast, 230VAC power supply input

## Mains Switch

Switch	Description
ON/OFF	Mains switch power supply, side of VVVF4+ box

## Prosedur Commissioning

1	Pastikan seluruh plug tersambung tepat. <b>Car dan landing door harus coupled .</b>
2	Nyalakan door drive ke ON (pada sisi Fermator VVVF4 control box )
3	Tkan tombol "Auto adjustment" (2)
4	Tombol test (3) dapat digunakan utk test trips
5	Periksa fungsi dari force limiter safety. Sesuaikan jika perlu dengan potentiometer (6) to < 150N
6	Jika perlu sesuaikan door opening speed (5) and door closing speed (4)

## 7.23 Door Drive Sematic C MOD

The door drive Sematic C MOD digunakan utk mengganti sistem Schindler 6300.

### 7.23.1 Konfigurasi



[25237; 17.12.2007]

#### Automatic Mode - LED "AUTO"

- Setelah power up /setelah reset, pintu tetap dalam mode otomatis
- Key 4 tertekan beberapa saat, berganti ke Manual Mode

#### Manual Mode - LED "MAN"

- Semua sinyal datang dari external (elevator, photocell,...) diabaikan
- Door terbuka dgn KEY 2/ menutup dgn KEY 3 (tertekan permanen)
- Key 1 memilih Self Learning Cycle
- Key 4 tertekan beberapa saat, berganti ke "AUTO" Mode
- Kembali ke mode "AUTO" setelah 10 min. tanpa kunci ditekan

#### Programming Mode - LED "PROG"

- Masukkan "PROG" dengan menekan KEY 1 & KEY 4 bersamaan beberapa saat
- Key 1 bertindak sebagai "Enter": memilih parameter / mengkonfirmasi nilai
- Key 2 dan Key 3: meningkatkan / mengurangi parameter atau nilai
- Key 4: cancel edit mode atau kembali ke "AUTO" Mode

#### Self-learning cycle [SL]

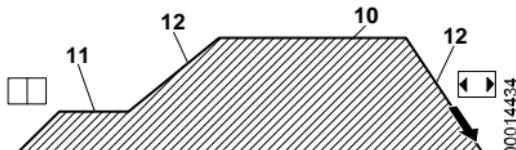
- Harus dilakukan sebelum elevator beroperasional
- Penting: pintu menutup dengan kecepatan rendah setelah interupsi power supply (reset) bukan self-learning cycle.
- Mungkin juga dalam mode "AUTO", tapi kami menggunakan mode "MAN"

Self-learning cycle		Indication
<b>1</b>	Tekan KEY 4 untuk memasuki mode “MAN”	LED MAN
<b>2</b>	Tekan KEY 1 untuk memulai self-learning	“SL”
<b>3</b>	sentuh KEY 3: pintu menutup dgn kecepatan rendah/tetap menutup (Jika pintu membuka dengan KEY 3, ganti parameter 22)	“CL” flashing
<b>4</b>	sentuh KEY 2: pintu membuka dgn kecepatan rendah	“OP” flashing
<b>5</b>	Hati-hati periksa door panel bergeser bebas & memenuhi travel penuh yang diharapkan	
<b>6</b>	Pada akhir opening cycle, learning tuntas dan secara otomatis selesai	“OP”
<b>7</b>	Ganti kembali ke “AUTO” mode dengan KEY 4	LED AUTO

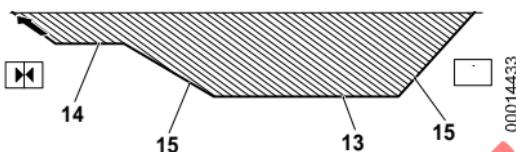
#### Indikasi tampilan

- -- setelah start-up
- **OP** pintu terbuka - jika flashing: pintu membuka
- **CL** pintu menutup - jika flashing: pintu menutup
- **AL** Alarm (flashing dengan alarm code)
- **SL** Self-Learning
- **FC** Forced closing
- **IM** Reversing system ON

## 7.23.2 Parameters



*Door opening travel curve parameters [18748; 17.10.2006]*



*Door closing travel curve parameters [18747; 25.11.2009]*

Code	Def ault	Pro pos ed	Range	Parameter
00	0		0/1/2	Reversing system 0: intern 1: external moving, 2: external moving + parking
01	0		0/1/2	Main Lift Controller (MLC) Test 0: moving, 1:moving dan parking, 3: OFF
02	0		0/1/2	No MLC signal 0: instant stop, low speed to stop, 2: low speed cycle
03	0		0/1	MLC Input Alarm 0: OFF, 1: ON
04	0		0/1	Limited door reversal effect 0: OFF, 1: ON
05	00	00	0/1	Car door locking device 0: OFF, 1: ON
06	0		0/1	Glass doors 0: OFF, 1: ON
07	0		0/1/2/3	Aux output relay 0: OFF, 1: gong while opening, 2: sesuai % ruangan, 3: thermic alarm signal
08	00		00..99	Space percentage (for Aux relay) = closing limit

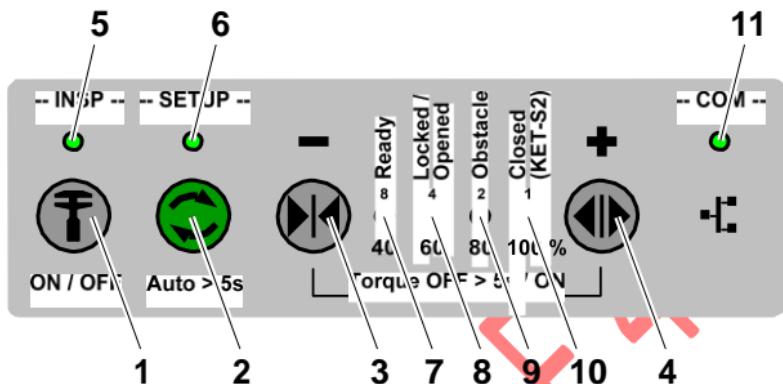
Code	Default	Proposed	Range	Parameter
<b>09</b>	66	66	00..99	<b>Closing force (reversing trigger)</b> 10..150 N
<b>10</b>	50	45	01..99	<b>Opening high speed</b> (lihat gambar)
<b>11</b>	50	30	01..99	<b>Opening low speed</b> (lihat gambar)
<b>12</b>	50	75	01..99	<b>Opening acc/deceleration</b> (lihat gambar) (nilai lebih tinggi = acc/deceleration lebih rendah)
<b>13</b>	30	50	01..99	<b>Closing high speed</b> (lihat gambar)
<b>14</b>	50	20	01..99	<b>Closing low speed</b> (lihat gambar)
<b>15</b>	80	80	01..99	<b>Closing acc/deceleration</b> (lihat gambar) (A higher value = lower acc/deceleration)
<b>19</b>	1		0/1	Fire fighting mode 0:Reversing OFF, 1:Reversing system reduced sensitivity
<b>20</b>	01		00..05	Opening time on Emergency Opening Device (EOD) contact 0 ... 5 minutes
<b>21</b>	00		0/1	Protective device logic Kn 0:N/O, on obstruction closed, 1: N/C on obstruction open
<b>22</b>	0	00	0/1	<b>Motor rotation direction</b> 0: clockwise, 1: anti-clockwise
<b>25</b>	01	00	0/1	<b>Closed parking mode</b> 0: closed skate/coupler parking (motor powered), 1: opened skate/coupler parking
<b>26</b>	01	01	0/1	<b>Skate type</b> 0:standard alu skate, 1: expansion skate
<b>99</b>	00	00	0/1	<b>I/O interface</b> 0: default type, 1: LONIBV

### 7.23.3 Diagnostics

Code	Alarm Table
1	Tidak ada Main Lift Controller Signal (hanya jika parameter 01 is not set to OFF and parameter 03 terpasang ON)
2	Motor over current protection
3	Reversing system fault. elevator controller tidak mengirim reopening command setelah door controller mensinyalir obstacle (hanya jika parameter 00 terpasang extern).
4	Inverted motor connection atau encoder channels
5	Encoder jerk: Interruption of the encoder atau the motor cables; Encoder connection inverted
6	Motor over-heating (when internal PTC sensor present)
7	Motor jerk, interrupsi motor cables
8	Over-voltage pada power supply
9	PWM-Trip: Impulse over-current
10	Generic alarm karna malfungsi internal door controller
11	Power supply protection (over current due to mechanical strain)

## 7.24 Door Drive Varidor15

### 7.24.1 Configuration



HMI Keypad [402032, 15.12.2014]

- |   |            |    |                             |
|---|------------|----|-----------------------------|
| 1 | Key INSP   | 7  | LED Ready                   |
| 2 | Key SETUP  | 8  | LED Locked/Opened           |
| 3 | Key DRET-S | 9  | LED Obstacle                |
| 4 | Key DRET-O | 10 | LED Closed (KET-S2)         |
| 5 | LED INSP   | 11 | LED COM (CAN communication) |
| 6 | LED SETUP  |    |                             |

No	Step
1	Make sure JREC is ON (Inspection Top of Car) and switch power ON (JHT).
2	Enable inspection door by pressing the INSP key (1).

7

No	Step
3	<p>Check the following LED states (see also Appendix A4):</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– LED INSP <b>ON</b></li> <li>– LED Setup <b>OFF</b></li> <li>– LED Ready <b>ON</b></li> <li>– LED Locked/Opened <b>Blinking slowly or ON</b></li> <li>– LED Obstacle <b>OFF</b></li> <li>– LED Closed (KET-S2) <b>ON</b> (if panels closed)</li> <li>– LED COM (communication) <b>ON</b> (not flashing)</li> </ul>
4	Lock the car door and press the DRET-S key (3) until LED Locked/Opened (8) is ON, if the car door is not locked.
5	While the fitter is still on the car roof, close the landing door(s) manually.
6	<p>Disable inspection door by pressing the INSP key (1)</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– LED INSP <b>OFF</b></li> </ul>
7	On the inspection control station press DRET-U/(D) until the blue LUET LED on the SALSIS / PHS main sensor indicates that the car is in the door zone.
8	<p>Enable inspection door by pressing the INSP key (1)</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– LED INSP <b>ON</b></li> </ul>
9	<p>Run Autosection Function:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– LED 'SETUP' is blinking slowly, indicating that the AutoSetup is in progress.</li> <li>– Door opens for a small distance</li> <li>– Door locks</li> <li>– Door opens, closes 1st time with referencing speed</li> <li>– Door opens, closes 2nd time with red. normal speed</li> <li>– Door opens, closes 3rd time with final normal speed</li> <li>– LED 'SETUP' = OFF, that is, AutoSetup successfully finished</li> </ul> <p>If AutoSetup failed due to any reason:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– LED '1 ... 4' and 'Setup' are blinking fast</li> </ul> <p>On the HMI, press Setup key (2) to clear error.</p>

No	Step
10	<p>If AutoSetup failed due to any reason:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- LED '1 ... 4' and 'Setup' are blinking fast and showing a binary blinking code.</li> </ul> <p>On the HMI, press Setup key (2) to clear the error.</p>
11	<p>Check Motion and Performance</p> <p>On the HMI, press DRET-O key (4) / DRET-S key (3) to open, to close or to stop the door.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Check motion while fully opening / locking 2 ... 3 times</li> <li>- Check stopping while opening at full speed (approximately 50 %)</li> <li>- Check stopping while closing at full speed (approximately 50 %).</li> </ul>
12	<p>Open the Door to define the opened position</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- On the HMI, press DRET-O key (4) to fully open the door</li> <li>- On the HMI, press Setup key (2) to setup the opened position</li> <li>- LED 'SETUP' = ON</li> <li>- On the HMI, use key DRET-S key (3) / DRET-O key (4) to place panels flush to frame</li> <li>- Panel moves real time in 1 mm increments / decrements.</li> <li>- On the HMI, press Setup key (2) to store actual opened position.</li> </ul> <p>If no action is performed on HMI for 30 seconds, the actual position is not stored.</p> <p>LED 'SETUP' is OFF</p>

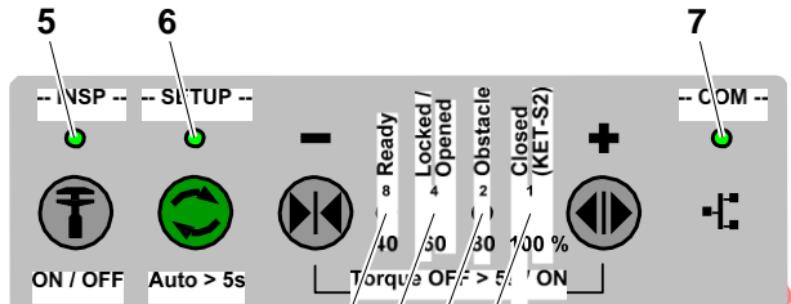
No	Step
13	<p>Check the car door to landing door alignment and the clutch motion.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– On the HMI, press DRET-S key (3) until LED Locked/Opened is ON</li> <li>– On the HMI, press DRET-O key (4) for &lt; 0.2 s to open the clutch</li> <li>– Check for no motion on landing and car panels</li> <li>– Repeat the locking, unlocking process 2 ... 3 times</li> </ul> <p>If the car to landing door alignment is correct, no door motion is visible.</p>
14	<p>Define the door opening and closing speed.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– On the HMI, press DRET-S key (3) until LED Locked/Opened is ON</li> <li>– On the HMI, press Setup key (2) to setup speed</li> <li>– On the HMI, use DRET-S (3) / DRET-O (4) to select the opening and closing speed value.</li> <li>– On the HMI, press Setup key (2) to store the defined opening and closing speed.</li> </ul> <p>If no action is performed on the HMI for 30 seconds, the actual door position is not stored.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– LED 'SETUP' is OFF</li> </ul>
15	Disable inspection door by pressing the INSP key (1)
16	– LED INSP OFF
16	End of the commissioning procedures.

## 7.24.2 Parameters



All the changeable parameters can be found in EJ 41354325. The parameters can be changed with the aid of the HMI.

### 7.24.3 Diagnostics



HMI Keypad [402031; 15.12.2014]

- |   |                     |   |                             |
|---|---------------------|---|-----------------------------|
| 1 | LED Ready           | 5 | LED INSP                    |
| 2 | LED Locked/Opened   | 6 | LED SETUP                   |
| 3 | LED Obstacle        | 7 | LED COM (CAN communication) |
| 4 | LED Closed (KET-S2) |   |                             |

1	2	3	4	Description	Fault Rectification
All flashing				Door error	periksa error log on HMI.
Blinking slowly				Door is in standby state	-
	Blinking slowly			Referencing not executed	Tutup door sampai terkunci
		Blinking slowly		KSKB / KOKB / RPHT / KTL / KTFP active	hapus obstacle
Flashing				Torque OFF	-

<b>5</b>	<b>6</b>	<b>7</b>	<b>Description</b>	<b>Fault Rectification</b>
Blinking slowly			INSP by EC	-
	Flashing		AutoSetup error	-
		OFF	Tidak ada CAN communication	Periksa wiring dan
		Blinking slowly	Communication OK. EC not ready	Physical connection is okay. -> Check EC
		Blinking fast	Communication Error during SW Download via CAN interface. SW Download in Preparation (Bootloader Mode)	Check Wiring and restart download
		Single flash	SW Download in Preparation (Bootloader Mode)	-
		Triple flash	SW Download in Progress (Bootloader Mode)	-

## 8 \* Appendix B: Error Codes Descriptions

Deskripsi siapa yang membaca sejarah kode eror dengan bantuan user interface HMI dapat ditemukan 4.5.

### Legend:

- **C1, C2, C3, ...:** Cause 1, 2, 3, ... dari error
  - **A1, A2, A3, ...:** Action 1, 2, 3, ... untuk memecahkan error
- i**
- Eror apapun tampak saat kalibrasi dimiliki oleh error group 11. (contoh: er 9 = Error 1109)
  - Errors (E0..E9) tampak saat konfigurasi LOP.  
Dijelaskan pada BAB 5.4.6

Code	General Messages
<b>0001</b>	<b>E_ELEVATOR_FATAL_ERROR</b>  Elevator terblokir permanen dan tidak dapat dioperasikan. Ingat, pesan ini khususnya mengikuti eror lain  <b>C1:</b> penyebab lain <b>A1:</b> Periksa elevator message log untuk pesan terlapor sebelumnya guna menentukan akar sebab masalah
<b>0002</b>	<b>E_ELEVATOR_SAFETY_CHAIN</b>  Safety circuit telah terbuka tak terduga atau tak menutup Sesuai harapan.  <b>C1:</b> safety circuit telah terbuka tak terduga (e.g. saat CAR bergerak) <b>A1:</b> Periksa safety circuit untuk membuka kontak. Periksa 110V fuse pada SMIC board.
	<b>C2:</b> Safety chain tak tertutup saat diharapkan. Saat seluruh pintu tertutup, safety circuit diharap untuk menutup juga.  <b>A2:</b> Periksa safety circuit contacts pada pintu.Periksa door parameter 'delay time antara pintu tertutup dan safety circuit tertutup' (CF03 PA13).

<b>Code</b>	<b>General Messages</b>
	<p><b>C3:</b>Safety chain is not powered due to UCM (unintended car movement) actuation.</p> <p><b>A3:</b>periksa UCM recovery procedures (e.g. hapus persistent fatal error).</p>
<b>0003</b>	<p><b>E_ELEVATOR_OVERLOAD_MODE</b></p> <p>The elevator mendeteksi overload pada car.</p>
	<p><b>C1:</b>muatan terlalu tinggi di car</p> <p><b>A1:</b>kurangi muatan di car</p>
	<p><b>C2:</b>car load measuring signal bermasalah</p> <p><b>A2:</b>Periksa general wiring terhadap car load measuring device.ulangi kalibrasi jika signal ada namun invalid.</p>
<b>0004</b>	<p><b>E_ELEVATOR_NORMAL_MODE</b></p> <p>elevator dalam passenger travel mode.</p>
<b>0005</b>	<p><b>E_ELEVATOR_POWER_FAIL_MODE</b></p> <p>elevator mains power gagal.</p>
<b>0006</b>	<p><b>E_ELEVATOR_INSPECTION_MODE</b></p>
<b>0007</b>	<p><b>E_ELEVATOR_JBF_MODE</b></p>
<b>0008</b>	<p><b>E_ELEVATOR_JRVC_MODE</b></p>
<b>0009</b>	<p><b>E_ELEVATOR_EVACUATION_MODE</b></p>
<b>0010</b>	<p><b>E_ELEVATOR_RECALL_MODE</b></p>
<b>0011</b>	<p><b>E_ELEVATOR_JNFF_MODE</b></p>
<b>0012</b>	<p><b>E_ELEVATOR_NOAUTHORIZATION_MODE</b></p> <p>Elevator terblokir karena tidak ada atau invalid SIM card dimasuki pada elevator main control board (PCB ).</p>
	<p><b>C1:</b>Tak ada SIM card, tak ada Schindler SIM card, sebuah SIM card elevator lain atau SIM card manipulasi dimasukan</p> <p><b>A1:</b>Periksa jika SIM card ada atau jika invalid SIM card dimasukkan. Periksa error log untuk SIM card errors (#19xx). Cari SIM card yang tepat</p>

<b>Code</b>	<b>General Messages</b>
	<p><b>C2:</b>SIM card dengan kapasitas berbeda  <b>A2:</b>versi lama dari kontrol SW tidak mengerti chipcards baru dgn kapasitas besar. Upgrade controller SW.</p>
<b>0013</b>	<b>E_ELEVATOR_FULLLOAD_MODE</b>
<b>0014</b>	<b>E_ELEVATOR_DKFM_MODE</b>
<b>0015</b>	<b>E_ELEVATOR_LEARNING_MODE</b>
<b>0016</b>	<b>E_ELEVATOR_SYNCHRONIZATION_MODE</b>
<b>0017</b>	<b>E_ELEVATOR_REVISION_NUMBERS_DO_NOT_MATCH</b> The commissioning number stored on the SIM card tidak cocok dengan current elevator commissioning number.
	<p><b>C1:</b>SIM card salah dimasukan (e.g. salah delivery atau SIM card dari elevator lain).</p> <p><b>A1:</b>ambil SIM card yg tepat, masukan dan lakukan elevator main controller reset.</p>
<b>0018</b>	<b>E_ELEVATOR_CHIP_CARD_DATA_INTEGRITY_FAILURE</b> SIM card tak dapat dibaca namun data terkorupsi.
	<p><b>C1:</b>SIM card tidak efektif</p> <p><b>A1:</b>ganti SIM card</p>
<b>0019</b>	<b>E_ELEVATOR_WATCHDOG_RESET</b> Mengindikasi watchdog reset (diinisiasi oleh hardware atau software watchdog) .telah dilakukan sebelumnya elevator main control telah dimulai.
	<p><b>C1:</b>Terjadi main controller software internal problem</p> <p><b>A1:</b>Verify if a main controller software update is available as fix and update accordingly.</p>
<b>0020</b>	<b>E_ELEVATOR_S_CHAIN_BRIDGED_PERMANENT</b> Safety circuit tak terbuka bersama saat diharapkan (e.g. saat pintu membuka)

<b>Code</b>	<b>General Messages</b>
	<p><b>C1:</b>safety circuit ter-bridged (e.g. pada car atau landing door)</p> <p><b>A1:</b>Periksa safety circuit utk bridges (e.g. plugs) dan hapus</p>
<b>0021</b>	<p><b>E_ELEVATOR_CC_RESET</b></p> <p>car controller reset (no further action needed).</p>
<b>0022</b>	<p><b>E_ELEVATOR_CC_RELEVELING_FAIL</b></p> <p>Car controller error saat releveling.</p>
<b>0024</b>	<p><b>E_ELEVATOR_KNE_U_INTERRUPTED</b></p> <p>Safety circuit terbuka tak diharapkan (e.g. saat trip) pada tap 'KNE_U'.</p> <p>The information event is sent if rough position is "top" or unknown.</p>
	<p><b>C1:</b>The car has exceeded the hoistway end limit (e.g. KNE_U)</p> <p><b>A1:</b>Check why the car has exceeded the hoistway end limit. Check log for possible previous reported messages. Lepaskan elevator dari blocked state (lakukan prosedur reset).</p>
	<p><b>C2:</b>Safety circuit wiring faulty or safety circuit contact(s) defective or bad adjusted</p> <p><b>A2:</b>Check general wiring safety circuit and safety circuit contacts at corresponding safety circuit section.</p>
<b>0025</b>	<p><b>E_ELEVATOR_ISK_PREOPEN_ERROR</b></p> <p>Safety circuit terbuka tanpa diharapkan pada tap 'ISK' saat pre- opening doors.</p>
	<p><b>C1:</b>A safety device has tripped</p> <p><b>A1:</b>Check why the corresponding safety device has tripped and resolve problem.</p>

<b>Code</b>	<b>General Messages</b>
	<p><b>C2:</b>Safety circuit wiring faulty or safety circuit contact(s) defective or bad adjusted</p> <p><b>A2:</b>Check general wiring safety circuit and safety circuit contacts at corresponding safety circuit section.</p>
<b>0026</b>	<b>E_ELEVATOR_TT_MODE</b> Partisi Car oor
<b>0027</b>	<b>E_ELEVATOR_CC_RELEVELING_FAIL_FATAL</b>
<b>0028</b>	<b>E_ELEVATOR_NF1_MODE</b>
<b>0029</b>	<b>E_ELEVATOR_RV2_MODE</b>
<b>0030</b>	<b>E_ELEVATOR_UL3_DISABLED (OEM activated)</b> Indikasi user level 3 dimatikan
	<p><b>C1:</b>user mematikan user level 3 oleh command (e.g. menu 109 or SPECI)</p> <p><b>A1:</b>None</p>
	<p><b>C2:</b> elevator melakukan auto disabling pada user level 3 untuk pertama kali (e.g. jika opsi “OEM” aktif pada SIM dan lebih dari 10'000 trip dilakukan)</p> <p><b>A2:</b>SPECI atau CADI is required utk akses semua levels on HMI.</p>
	<p><b>C3:</b>elevator melakukan auto disabling pada user level 3 untuk kedua dan terakhir kalinya (setelah re-enabling, e.g. setelah 2000 trip tambahan)</p> <p><b>A3:</b>none</p>
<b>0031</b>	<b>E_ELEVATOR_LEARNING_INTERRUPTED</b> The learning travel telah gagal.
	<p><b>C1:</b>manipulasi salah pada elevator. E.g. Recall menyalakan atau stop switch ditekan saat learning travel.</p> <p><b>A1:</b>Release corresponding switches. Jalan kembali ke learning travel.</p>
	<p><b>C2:</b>Safety circuit terbuka</p> <p><b>A2:</b>periksa alas untuk open safety circuit dan selesaikan masalah. Ulangi learning travel.</p>

<b>Code</b>	<b>General Messages</b>
	<p><b>C3:</b>An error interrupted the learning trip</p> <p><b>A3:</b>Look the errors before in the error history to see which error caused the interruption.</p>
<b>0032</b>	<b>E_ELEVATOR_EB_MODE</b>
<b>0033</b>	<b>E_ELEVATOR_STARTED_UP</b> Indicates that the main controller has just started up.
	<p><b>C1:</b>MAtikan power dan nyalakan kembali</p> <p><b>A1:</b>None</p>
	<p><b>C2:</b>Tombol reset tertekan</p> <p><b>A2:</b>None</p>
	<p><b>C3:</b>A watchdog reset dilakukan</p> <p><b>A3:</b>periksa power supply pertama(qualitas) dan kemungkinan reset oleh staf lain. Jika pesan muncul tak terduga,update main controller software terbaru.</p>
<b>0034</b>	<b>ELEVATOR_SR_MODE</b> Sprinkler mode
<b>0035</b>	<b>E_ELEVATOR_SCHOOLHOUSE_MODE</b>
<b>0036</b>	<b>E_ELEVATOR_BF_MODE</b>
<b>0037</b>	<b>E_ELEVATOR_COP_HEARTBEAT_MISSING</b> Komunikasi terhadap cop respectively car user interface node rusak
	<p><b>C1:</b>COP terputus</p> <p><b>A1:</b>sambungkan COP</p>
	<p><b>C2:</b> masalahData transmission</p> <p><b>A2:</b>periksa koneksi data line (CAN). periksa data line termination yang tepat(termination switch di ECU atau LDU, termination di ACVF)</p>
	<p><b>C3:</b>Mismatch of car node software and elevator main controller software</p> <p><b>A3:</b>Update software dengan sesuai</p>

<b>Code</b>	<b>General Messages</b>
<b>0038</b>	<p><b>E_ELEVATOR_ECU_HEARTBEAT_MISSING</b></p> <p>Car user interface node (COP) telah mengenali hilangnya komunikasi terhadap elevator main control. Catat: Eror ini umumnya terjadi bersamaan dengan eror lain. Harap periksa message log pertama untuk laporan eror lain</p>
	<p><b>C1:</b>COP terputus</p> <p><b>A1:</b>sambungkan COP</p>
	<p><b>C2:</b>Data transmission faulty</p> <p><b>A2:</b>periksa koneksi data line (CAN). pastikan data line termination yg tepat (termination switch di ECU atau LDU, termination di ACVF)</p>
	<p><b>C3:</b>Mismatch of car node software dan elevator main controller software</p> <p><b>A3:</b>Update the software dengan sesuai</p>
<b>0062</b>	<p><b>E_ELEVATOR_BACKUP_BAT_SUFFICIENT_CHARGE</b></p> <p>The charge of the elevator backup battery has resumed to the required minimum level.</p>
<b>0063</b>	<p><b>E_ELEVATOR_BACKUP_BAT_INSUFFICIENT_CHARGE</b></p> <p>The charge of the elevator backup battery has fallen below the required minimum level or wasn't able to get recharged to the required minimum level after elevator mains power up.</p>
	<p><b>C1:</b>Battery connection hilang atau buruk</p> <p><b>A1:</b>periksa battery's connections</p>
	<p><b>C2:</b>Battery bermasalah (e.g. old)</p> <p><b>A2:</b>ganti battery</p>
	<p><b>C3:</b>masalahBattery charging</p> <p><b>A3:</b>periksa wiring utk charging device. Periksa fungsi dari charging device (charging voltage, fuses).</p>

<b>Code</b>	<b>General Messages</b>
	<p><b>C4:</b>dengan battery temperature sensor tak ada pada PCB: external battery temperature sensor gagal atau tak tersambung pada BC PCB.</p> <p><b>A4:</b>pastikan connection dan function external battery temperature sensor.</p>
<b>0072</b>	<p><b>E_ELEVATOR_BACKUP_BAT_CAR_INSUFFICIENT_CHARGE</b></p> <p>Charge pada car backup battery (e.g. digunakan untuk menyalakan car backup light) telah terjatuh di bawah tingkat minimum yang dibutuhkan atau tidak dapat recharged ke tingkat minimum yang dibutuhkan setelah elevator mains power up.</p>
	<p><b>C1:</b>Battery connection hilang atau buruk</p> <p><b>A1:</b>periksa koneksi battery</p>
	<p><b>C2:</b>Battery bermasalah (e.g. old)</p> <p><b>A2:</b>ganti battery</p>
	<p><b>C3:</b> masalah Battery charging</p> <p><b>A3:</b>periksa wiring pada charging device. Periksa fungsi charging device (charging voltage, fuses).</p>
<b>0073</b>	<p><b>E_ELEVATOR_BACKUP_BAT_CAR_SUFFICIENT_CHARGE</b></p> <p>The charge of the car backup battery (e.g. used to power the car backup light) has resumed to the required minimum level.</p>
<b>0074</b>	<p><b>E_ELEVATOR_TRACTION_MEANS_TEMP_EXCEEDED</b></p> <p>Temperatur elevator traction means (e.g. belts) telah melebihi temperatur operasi yang diizinkan</p>
	<p><b>C1:</b>suhu lingkungan udara terlalu panas (temperatur pada hoistway)</p> <p><b>A1:</b>tunggu sampai mendingin</p>
	<p><b>C2:</b>temperature feedback signal (e.g. KTHS) bermasalah</p> <p><b>A2:</b>periksa general wiring ke temperature sensor</p>

<b>Code</b>	<b>General Messages</b>
	<p><b>C3:</b>heat dissipation tidak bekerja</p> <p><b>A3:</b>periksa operasi heat dissipation device (e.g. fan atau forced ventilation) jika ada</p>
<b>0075</b>	<p><b>E_ELEVATOR_TRACTION_MEANS_TEMP_RECOVERY_SUCCESSFUL</b></p> <p>The elevator was able to recover from a temperature problem at the elevator traction means.</p>
<b>0076</b>	<p><b>E_ELEVATOR_CAR_LIGHT_BROKEN</b></p> <p>car light telah rusak. Dikenali oleh alarm button backlight yang menyala terus menerus.</p>
	<p><b>C1:</b>The car light rusak.</p> <p><b>A1:</b>ganti car light dan pastikan COP alarm button backlight, saat tersedia, matikan dengan benar</p>
	<p><b>C2:</b>car light sensor pada COP rusak</p> <p><b>A2:</b>Periksa car light sensor pada COP untuk kerja yang sesuai. Illuminating the sensor harus mematikan alarm button backlight, menutupi sensor harus menyalaakan alarm button backlight</p>
	<p><b>C3:</b>Cahaya menyerap atau car interior cladding gelap telah terinstal setelah commissioning dan lampu yang tersedia tidak cukup untuk mengaktifkan sensor .</p> <p><b>A3:</b>Jika kondisi car light OK lakukan kembali learning trip untuk memeriksa dan menyimpan kondisi kerja baru pada sensor. (jika cahaya tidak cukup, eror 0077 might be reported)</p>
<b>0077</b>	<p><b>E_ELEVATOR_NO_CAR_LIGHT_SENSOR</b></p> <p>Car light sensor tidak terdeteksi</p>

Code	General Messages
	<p><b>C1:</b>Saat learning trip, COP car light sensor melaporkan nilai erratic atau melaporkan lampu yang mati.</p> <p><b>A1:</b>Periksa kinerja lampu car yang sesuai. Pastikan backlight pada tombol COP alarm menyala saat light sensor tertutup dan mati saat light sensor menyala. Jika lampu dianggap untuk bekerja dengan tepat, abaikan error ( car light monitoring akan tetap mati- tak ada error 0076 yang akan terjadi)</p>
<b>0078</b>	<p><b>E_ELEVATOR_CAR_LIGHT_OK</b></p> <p>Saat controller mengetahui car light rusak, ia mengirim ELEVATOR CAR LIGHT BROKEN event. Saat lampu kembali menyala, ia mensinyalir dengan ELEVATOR CAR LIGHT OK event</p>
<b>0079</b>	<p><b>E_ELEVATOR_CAR_BLOCKED</b></p> <p>The car was stuck in down direction. After more than 3 times in on hour the error is classified from the controller as Fatal.</p>
	<p><b>C1:</b> elevator terblokir ke arah bawah.</p> <p><b>A1:</b>Inspect the elevator and traction media to find what have stuck the car.</p>
	<p><b>C2:</b>The elevator was blocked in down-direction.</p> <p><b>A2:</b>Elevator memulih secara otomatis dari eror ini oleh user (atau recall) traveling ke arah atas .</p>
	<p><b>C3:</b> elevator terblokir ke arah bawah utk waktu lama.</p> <p><b>A3:</b>The threshold depends on the carload calibration. Increase the thresholds set by CF08PA15/16/17.</p>
<b>0080</b>	<p><b>E_ELEVATOR_CAR_EMERGENCY_EXIT_MISUSE_DETECTED</b></p> <p>Controller mendeteksi penyalahgunaan emergency exit trap</p>
<b>0081</b>	<p><b>E_ELEVATOR_OEM_POLICY_DISABLED</b></p> <p>OEM policy status atur ke "disabled", layanan interface menggunakan standard menu tree.</p>

<b>Code</b>	<b>General Messages</b>
<b>0082</b>	<b>E_ELEVATOR_OEM_POLICY_STATUS_CHANGE</b> OEM policy status berubah. The message is sent through Telemonitoring tapi tak tersimpan pada local control log.
<b>0084</b>	<b>E_ELEVATOR_BACKUP_BAT_INFO_NOT_SUPPORTED_BY_HW</b> The battery cannot be monitored due to missing HW
<b>0091</b>	<b>E_ELEVATOR_KNE_D_INTERRUPTED</b> Safety circuit terbuka tanpa diharapkan (e.g. saat trip) pada tap 'KNE' with rough shaft position "bottom"
<b>0099</b>	<b>E_ELEVATOR_DIAGNOSTIC_CALL</b> The elevator generates this message when a diagnostic specific message has been logged. This msg is necessary for old TMx device to trigger a call to the central.

<b>Code</b>	<b>Pesan Car Door (see also section 7.22, 7.23 and 7.24)</b>
<b>0301</b>	<b>E_DOOR_CLOSING</b> Pintu tidak dapat menutup dengan berhasil dalam batasan waktu tertentu. Sebagai respon khusus, sebuah door recovery mulai (pengulangan bukaan & penutupan pintu).
	<b>C1:</b> The door could not be closed fully in spite of repeated attempts. The KET-S signal was not set. In the Fermator door drive, the KET-S is implemented electronically, the door control measures the door position and sets the KET-S signal if the preset value is reached. <b>A1:</b> Mechanical blocking Measure: - Check the door threshold and clean if necessary - Visual check for mechanical damage Tips & tricks: It is essential to move to all floors and to check the door.

Code	Car Door Messages (see also section 7.22, 7.23 and 7.24)
	<p><b>C2:</b>Door closed position feedback signal bermasalah .</p> <p><b>A2:</b>Periksa door closed position contact (e.g. KET-S, jika ada dan tak teremulasi, tergantung tipe pintu) untuk kotoran atau penyesuaian mekanis buruk. Periksa general wiring door closed position contact</p>
	<p><b>C3:</b>Pintu tidak bergerak atau bergerak terlalu lambat</p> <p><b>A3:</b>Periksa halangan atau kotoran pada door blades dan guide rails.Periksa door mechanism (broken load carrying element, mechanical coupling, dirt).Periksa door motor power supply (fuses)</p>
	<p><b>C4:</b>The door could not be closed fully in spite of repeated attempts. The KET-S signal was not set. In the Fermator door drive, the KET-S is implemented electronically, the door control measures the door position and sets the KET-S signal if the preset value is reached.</p> <p><b>A4:</b>Check KET-S signal Measure: --Check signal "...OK!" » should flash, self-test OK » Lights without flashing » Control unit defective, go to cause 3 --Use the test button to operate the door and observe whether the door closed diode light up --Perform the door teach-in travel --Use the test button to operate the door --Closed diode lights up again, successful measure Tips &amp; tricks: It is essential to move to all floors and to check the door Closed functions normally but the fault is still not yet rectified: Notify field technician and put a cross in "other" as measure.</p>
	<p><b>C5:</b>Door close parameter terpasang salah</p> <p><b>A5:</b>Periksa door close parameter untuk setting yang tepat</p>

Code	Car Door Messages (see also section 7.22, 7.23 and 7.24)
	<p><b>C6:</b> The door could not be closed fully in spite of repeated attempts. The KET-S signal was not set.            In the Fermator door drive, the KET-S is implemented electronically, the door control measures the door position and sets the KET-S signal if the preset value is reached.</p> <p><b>A6:</b> The door could not be closed fully in spite of repeated attempts. The KET-S signal was not set.            In the Fermator door drive, the KET-S is implemented electronically, the door control measures the door position and sets the KET-S signal if the preset value is reached.</p>
<b>0302</b>	<p><b>E_Door_Opening</b>            Pintu tidak sukses terbuka dalam batasan waktu tertentu. Sebagai respon khusus, sebuah door recovery mulai (pengulangan penutupan dan bukaan pintu).</p>
	<p><b>C1:</b> The door could not be closed fully in spite of repeated attempts. The KET-O signal was not set.            In the Fermator door drive, the KET-O is implemented electronically, the door control measures the door position and sets the KET-O signal if the preset value is reached.</p> <p><b>A1:</b> Mechanical blocking            Measure:            - Check the door threshold and clean if necessary            - Visual check for mechanical damage            Tips &amp; tricks:            It is essential to move to all floors and to check the door opening.</p>
	<p><b>C2:</b> Door opened position feedback signal bermasalah.  <b>A2:</b> Periksa door opened position contact (e.g. KET-O, jika ada dan tak teremulasi, tergantung tipe pintu) untuk kotoran atau penyesuaian mekanis yang buruk. Periksa general wiring door opened position contact .</p>

Code	Car Door Messages (see also section 7.22, 7.23 and 7.24)
	<p><b>C3:</b> Pintu tidak bergerak atau bergerak terlalu lambat  <b>A3:</b> Periksa halangan atau kotoran pada door blades dan guide rails. Periksa door mechanism (broken load carrying element, mechanical coupling, dirt). Periksa door motor power supply (fuses)</p>
	<p><b>C4:</b> The door could not be opened fully in spite of repeated attempts. The KET-O signal was not set.  In the Fermator door drive, the KET-O is implemented electronically, the door control measures the door position and sets the KET-O signal if the preset value is reached.</p> <p><b>A4:</b> Measure:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>--Check signal "...OK!"</li> <li>» should flash, self-test OK</li> <li>» Lights without flashing</li> <li>» Control unit defective, go to step 3</li> <li>--Use the test button to operate the door and observe whether the door opened diode lights up</li> <li>--Perform the door teach-in travel</li> <li>--Use the test button to operate the door</li> <li>--Opened diode lights up again, successful measure</li> </ul> <p>Tips &amp; tricks:  It is essential to move to all floors and to check the door opening.  Opened functions normally but the fault is still not yet rectified:  Notify field technician and put a cross in "other" as measure.</p>

<b>Code</b>	<b>Car Door Messages (see also section 7.22, 7.23 and 7.24)</b>
	<p><b>C5:</b>The door could not be opened fully in spite of repeated attempts. The KET-O signal was not set. In the Fermator door drive, the KET-O is implemented electronically, the door control measures the door position and sets the KET-O signal if the preset value is reached.</p> <p><b>A5:</b>Control unit defective</p> <p>Measure: --If the OK lamp does not light up or does not flash: » Check the fuse on the Fermator control unit » Check the power supply on the control unit --KET-O diode still does not light up » Renew device</p> <p>Tips &amp; tricks: Obtain the right device (left or right opening).</p>
	<p><b>C6:</b>Door open parameter terpasang salah</p> <p><b>A6:</b>periksa door open parameter utk pengaturan tepat</p>
<b>0303</b>	<p><b>E_DOOR_MAX_LOCK_TIME</b></p> <p>Pintu terlalu lama dalam posisi terkunci. Ingat, memonitor waktu, pintu berada dalam posisi terkunci mencegah motor dari terbakar. Ingat, eror ini dapat terjadi saat car bergerak pelan (e.g. saat learning travel atau emergency power recall travel)</p>
	<p><b>C1:</b>Parameter “max door lock time” terpasang salah</p> <p><b>A1:</b>periksa parameter yang sesuai(CF03 PA07)</p>
<b>0304</b>	<p><b>E_DOOR_KSKB</b></p> <p>Pintu tidak berhasil menutup karena halangan mekanis . This error occurs if the number of door re- openings due to an activated door closing force limiter (KSKB) exceeds the predefined maximum (e.g. 20).</p>
	<p><b>C1:</b>Obstructions/barriers dizona pintu atau dalam slit/gap</p> <p><b>A1:</b>hilangkan halangan</p>

<b>Code</b>	<b>Car Door Messages (see also section 7.22, 7.23 and 7.24)</b>
	<b>C2:</b> Door closing force limiter feedback signal KSKB bermasalah <b>A2:</b> periksa kontak KSKB utk kotoran atau penyesuaianmekanis yg buruk.Periksa general wiring KSKB
<b>0305</b>	<b>E_DOOR_WRONG_EVENT</b>
	<b>C1:</b> The controller misses a door lock state <b>A1:</b> None
<b>0306</b>	<b>E_DOOR_WRONG_EVENT_2</b>
	<b>C1:</b> sama dengan 0305 tapi layanan tetap jalan <b>A1:</b> None
<b>0307</b>	<b>E_DOOR_WRONG_EVENT_3</b>
<b>0308</b>	<b>E_DOOR_WRONG_EVENT_4</b>
<b>0309</b>	<b>E_DOOR_WRONG_CMD_VALUE</b>
<b>0310</b>	<b>E_DOOR_WRONG_MOTION_VALUE</b>
<b>0311</b>	<b>E_DOOR_WRONG_DRIVER_EVENT</b>
<b>0312</b>	<b>E_DOOR_CLOSED_WITH_WRONG_COMMAND</b> The door position signalization (opened, closed) tidak cocok dengan door driving direction.
	<b>C1:</b> The door position sensors signalize a closed door when it is expected to be opened and vice versa <b>A1:</b> Check for mix-up of the wiring of the door closed and opened position sensors (e.g. KET-S and KET-O)
	<b>C2:</b> No DOOR_CMD = DOOR_CLOSE/ DOOR_LOCK given <b>A2:</b> tidak cocok KET_S dan KET_O
	<b>C3:</b> Door is not reversing <b>A3:</b> pengarahan motor salah
	<b>C4:</b> KET_S aktif <b>A4:</b> The door is reversed just before reaching KET_S but the door reaches this contact because of inertia

<b>Code</b>	<b>Car Door Messages (see also section 7.22, 7.23 and 7.24)</b>
	<b>C5:</b> DoorState=stopped=motor off <b>A5:</b> The motor can be connected invert
	<b>C6:</b> Door motor drives in wrong direction <b>A6:</b> Check for mix-up of the door motor power wires
<b>0313</b>	<p><b>E_Door_Shaft_Error</b></p> <p>Subsystem door telah menerima door open command saat car tidak terdeteksi berada di lantai. Perintah kemudian ditolak.</p>
	<p><b>C1:</b>perbedaan penyebab <b>A1:</b>Periksa elevator message log atas laporan pesan sebelumnya guna menentukan akar penyebab masalah. If previous error is a Fatal, no action can be taken.</p>
	<p><b>C2:</b>Door open command keluar dari zona door <b>A2:</b>periksa</p> <p>PHS Measure:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- bersihkan PHS</li> <li>- periksa PHS attachment</li> <li>- periksa kalibrasi (check there is adequate protection depth across the entire hoistway)</li> <li>- periksa car track</li> <li>- periksa PHS dan PHS2 plugs (on SDIC) and connections</li> <li>- periksa fungsi PHS dan PHS2 dengan light-emitting diode, renew PHS jika salah.</li> <li>- Carry out learning travel</li> </ul> <p>Tips &amp; Tricks:</p> <p>In case of preopening and two sides installed please check PHS and PHUET alignment. If this does not help consider to increase preopening delay timer (CF3PA6).</p>

Code	Car Door Messages (see also section 7.22, 7.23 and 7.24)
	<p><b>C3:</b>Door open command keluar dari zona pintu</p> <p><b>A3:</b>Check slip</p> <p><b>Measure:</b></p> <p>Hentikan car dgn inspection control pada KSE-U stop</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Mark the belt dan the traction pulley.</li> <li>- gunakan inspection control utk bergerak 5 meter kebawah dan kembali ke KSE-U stop.</li> <li>- Measure the distance between the mark on the belt and the mark on the traction pulley.</li> </ul> <p>In case of deviations of more than 10 mm, contact field technology.</p> <p><b>Tips &amp; Tricks:</b></p> <p>See preventative maintenance module 19, K 609755, Traction belts section</p>
<b>0314</b>	<p><b>E DOOR PRE-OPENING</b></p> <p>Terdapat kegagalan aktivasi atau nonaktivasi pada door safety circuit bypass device saat elevator diniatkan untuk melakukan door pre-opening.</p>
	<p><b>C1:</b>When moving to the floor, advance door opening has detected a fault</p> <p><b>A1:</b>Check bi-directional light barrier (PHUET)</p> <p><b>Measure:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Clean sensor and flags</li> <li>- Check the calibration (check there is adequate protection depth across the entire hoistway).</li> <li>- Check car tolerances</li> <li>- Check function of the PHUET with light-emitting diode, renew PHUET in case of a fault.</li> </ul> <p><b>Tips &amp; Tricks:</b></p> <p>The light-emitting diode is at the bottom in the PHUET</p>

<b>Code</b>	<b>Car Door Messages (see also section 7.22, 7.23 and 7.24)</b>
	<p><b>C2:</b>Bypass device not working properly</p> <p><b>A2:</b>Check SUET</p> <p>Measure:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Check SUET plug and connections.</li> <li>- Normal mode, perform test drives.</li> </ul> <p>Tips &amp; Tricks:</p> <p>SUET printed circuit board next to inspection control under sheet metal cover.</p>
	<p><b>C3:</b>Bypass device not working properly</p> <p><b>A3:</b></p> <p>Measure:</p> <p>It is essential to perform measures 1 and 2 BEFORE the preventative HW renewal</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Renew printed circuit boards</li> <li>- Set CF8 PA7 back to 1</li> <li>- Check test drives and advanced door opening</li> </ul> <p>Tips &amp; Tricks:</p> <p>Under certain circumstances, the door bridging can be switched off temporarily until the printed circuit boards have been obtained (CF8PA7=0)</p> <p>This MUST be entered in the malfunction log without fail!</p> <p>SUET ID no. 00591811</p> <p>PHUET ID no. 55505160</p>
<b>0315</b>	<p><b>E_DOOR_NOT_RECOVERABLE</b></p> <p>Pintu tidak dapat diperbaiki dari eror bukaan atau penutupan pintu (khususnya setelah 20 upaya bukaan dan penutupan berkali-kali). Elevator terblokir.</p>

Code	Car Door Messages (see also section 7.22, 7.23 and 7.24)
	<p><b>C1:</b>The door could not be recovered after a door opening or door closing fault (generally after 20 repeated attempts to open and close the door). The elevator is blocked.</p> <p><b>A1:</b>Mechanical blocking</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Measure</li> <li>- periksa guide rails dan bersihkan jika perlu</li> <li>- Visual check utk mechanical damage</li> </ul> <p>Tips &amp; Tricks: It is essential to move to all floors and to check the door opening</p>
	<p><b>C2:</b>Door has a problem causing repetitive 'door opening' or 'door closing' errors.</p> <p><b>A2:</b>Check why door cannot recover. Check errors 0301 and 0302 for cause and actions.</p>
	<p><b>C3:</b>The door could not be recovered after a door opening or door closing fault (generally after 20 repeated attempts to open and close the door). The elevator is blocked.</p> <p><b>A3:</b>Check the KET-O/KET-S signal</p> <p>Measure:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>--Check signal "...OK!"</li> <li>» should flash, self-test OK</li> <li>» Lights without flashing</li> <li>» Control unit defective, go to step 3</li> </ul> <ul style="list-style-type: none"> <li>--Use the test button to operate the door and observe whether the door limit switch diodes light up</li> <li>--Perform the door teach-in travel</li> <li>--Use the test button to operate the door</li> <li>--Door limit switch diodes light up again, successful measure</li> </ul> <p>Tips &amp; Tricks: It is essential to move to all floors and to check the door opening Door limit switch diodes function normally but the fault is still not yet rectified: Notify field technician and put a cross in "other" as measure</p>

<b>Code</b>	<b>Car Door Messages (see also section 7.22, 7.23 and 7.24)</b>
	<p><b>C4:</b>The door could not be recovered after a door opening or door closing fault (generally after 20 repeated attempts to open and close the door). The elevator is blocked.</p> <p><b>A4:</b>Control unit defective Measure If the OK lamp does not light up or does not flash: » Check the fuse on the Fermator control unit » Check the power supply on the control unit KET-O/KET-S diode still does not light up » Renew device Tips &amp; Tricks: Left door and central door ID 59313502 Right door ID 59313503 Set DIL switch 2 (manual door) to OFF and DIL 3 to right or left opening</p>
	<p><b>C5:</b>The door could not be recovered after a door opening or door closing fault (generally after 20 repeated attempts to open and close the door). The elevator is blocked.</p> <p><b>A5:</b>Check errors 0301 and 0302 for cause and actions.</p>
<b>0316</b>	<p><b>E_DOOR_HEARTBEAT_ERROR</b> Komunikasi ke door node respectively car node (controller) telah rusak .</p>
	<p><b>C1:</b>control kehilangan koneksi ke SDIC</p> <p><b>A1:</b>periksa SKC plug on SMIC Measure: periksa plug pada SMIC Measure the supply » SKC pin 5 against ground (or pin 7) must display 24V, otherwise renew SI1 (T2.5A) » SKC pin 6 against ground (or pin 7) must display 12V, otherwise renew SI4 (T2.5A)</p>
	<p><b>C2:</b>Door node respectively car node disconnected</p> <p><b>A2:</b>Reconnect node</p>

<b>Code</b>	<b>Car Door Messages (see also section 7.22, 7.23 and 7.24)</b>
	<p><b>C3:</b>No or bad door node respectively car node power supply</p> <p><b>A3:</b>Check node power supply</p>
	<p><b>C4:</b>control kehilangan koneksi ke SDIC</p> <p><b>A4:</b>cek SDIC on car</p> <p>Measure:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>--cek SKC plug</li> <li>--Voltage monitoring           <ul style="list-style-type: none"> <li>» 24V lights</li> <li>» 12-NSG lights</li> <li>» if an LED is incorrect then the wiring is faulty</li> </ul> </li> <li>--cek SDIC LED           <ul style="list-style-type: none"> <li>» 3.3V/5V lights</li> <li>» WDOG flashes</li> <li>» ERROR OFF</li> <li>» jika ada LED salah, perbarui SDIC</li> </ul> </li> </ul> <p>Tips &amp; Tricks:</p> <p>Utk menggerakan car, lihat BAB 4.9.9, Car door access with installation travel</p>
	<p><b>C5:</b>Data transmission salah</p> <p><b>A5:</b>periksa utk data line termination yg tepat(if present) dari semua perangkat yg terhubung ke data bus. cek pelindung data line (if present).</p>
	<p><b>C6:</b>Data transmission gagal</p> <p><b>A6:</b>cek koneksi general data line.</p> <p>Cek untuk data line termination yg tepat(if present) dari semua perangkat terhubung ke data bus.</p> <p>Check shielding of data line (if present).</p> <p>Cek utk EMC disturbances.</p>
	<p><b>C7:</b>Door node respectively car node defective</p> <p><b>A7:</b>Replace corresponding node.</p>

<b>Code</b>	<b>Car Door Messages (see also section 7.22, 7.23 and 7.24)</b>
	<p><b>C8:</b>Door node respectively car node defective</p> <p><b>A8:</b>Renew SDIC</p> <p>Measure:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>--Renew SDIC</li> <li>--Trigger teach-in travel (menu 116)</li> <li>--Check SW statuses</li> <li>» Notify CF12 PA1 and PA2 to support</li> </ul> <p>Tips &amp; Tricks:</p> <p>It is essential to comply with EMC measures</p> <p>Important: If an SDIC 51 is replaced by an SDIC 52 then the following bridge connectors must be set:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>» Set plug JHC2, ID 55502643</li> <li>&gt; Bridge pin 1/2</li> <li>&gt; Bridge pin 3/4</li> <li>» Set plug 2KTC ID 55504068</li> <li>&gt; Bridge pin 1/2</li> </ul> <p>SDIC 52.Q (ID 591885), 2 doors and advanced door opening, backward compatible</p>
<b>0317</b>	<p><b>E_DOOR_UNEXPECTED_STATE</b></p> <p>The subsystem door reported an inconsistent sequence of a door state (e.g. opening -&gt; closed)</p>
	<p><b>C1:</b>Power supply of car node (e.g. SDIC) faulty</p> <p><b>A1:</b>Check the power supply of car node (e.g. loose contact)</p>
	<p><b>C2:</b>ketidak cocokan padacar node software and elevator main controller software</p> <p><b>A2:</b>Update software yang dibutuhkan</p>
<b>0318</b>	<p><b>E_DOOR_SDIC_HEARTBEAT</b></p> <p>car node mengenali ada kehilangan komunikasi ke elevator main control.</p> <p>catatan, this error mainly occurs together with other errors. Please check message log first for other reported</p>
	<p><b>C1:</b>Car node tak terhubung (e.g. CAN bus)</p> <p><b>A1:</b>hubungkan kembali node</p>

<b>Code</b>	<b>Car Door Messages (see also section 7.22, 7.23 and 7.24)</b>
	<p><b>C2:</b>Data transmission gagal (e.g. CAN bus)</p> <p><b>A2:</b>cek koneksi general data line.</p> <p>Check for correct data line termination (jumpers and switches, if present) of all devices (PCBs) connected to the data bus.</p> <p>Check shielding of data line (if present).</p> <p>Check for EMC disturbances.</p>
	<p><b>C3:</b>tidak ada atau jelek power supply pada elevator main control</p> <p><b>A3:</b>periksa power supply</p>
	<p><b>C4:</b>tidak cocok pada car node software and elevator main controller software</p> <p><b>A4:</b>Update software yang sesuai</p>
	<p><b>C5:</b>Elevator main control cacat</p> <p><b>A5:</b>ganti hardware yg sesuai</p>
<b>0319</b>	<p><b>E_DOOR_MAX_REOPENINGS_EXCEEDED</b></p> <p>Due to repetitive activation of a door reopening device the number of door re-openings exceeded the predefined maximum.</p>
	<p><b>C1:</b>Obstructions/barriers in the door zone or in the slit/gap</p> <p><b>A1:</b>Remove obstacle</p>
	<p><b>C2:</b>Door closing force limiter feedback signal KSKB is faulty</p> <p><b>A2:</b>Check contact KSKB for dirt or bad mechanical adjustment. Check general wiring KSKB.</p>
<b>0320</b>	<b>E_DOOR_SHUTTING</b>
<b>0321</b>	<b>E_DOOR_TOO_FAST</b>
<b>0322</b>	<b>E_DOOR_KETO_NOT_OFF</b>
<b>0323</b>	<b>E_DOOR_KETO_ON_UNEXPECTED</b>
<b>0324</b>	<b>E_DOOR_KETO_ON_WHEN_LOCKED</b>
<b>0325</b>	<b>E_DOOR_KETO_ON_WHEN_CLOSED</b>
<b>0326</b>	<b>E_DOOR_KETO_OFF_WHEN_OPENED</b>

<b>Code</b>	<b>Car Door Messages (see also section 7.22, 7.23 and 7.24)</b>
<b>0327</b>	<b>E_DOOR_KETS_NOT_OFF</b>
<b>0328</b>	<b>E_DOOR_KETS_</b>
<b>0329</b>	<b>E_DOOR_KETS_OFF_UNEXPECTED</b>
	<p><b>C1:</b> The motor does a tooth of a toothed wheel in the wrong direction before going in the right direction - e.g. the door closes with CMD_CLOSE. The door moves in closing direction. As soon as KET_S is reached we are in closed position. If now the door bounces back and KET_S gets inactive for a short time and right before that the SDIC receives the CMD_LOCK we have this constructed situation.</p> <p><b>A1:</b> Move the KET_S switch a little away from the real closed position (door-end position)</p>
	<p><b>C2:-</b></p> <p><b>A2:</b> Try to get some (very little) mechanical resistance in the area of the closed door to reduce the bouncing back</p>
	<p><b>C3:-</b></p> <p><b>A3:</b> Look if the door closes smoothly - i.e. the door-blade at the bottom shall close not prior to the top (-&gt; so that there is no mechanical friction/tension in opening direction)</p>
<b>0330</b>	<b>E_DOOR_KETS_OFF_WHEN_CLOSED</b>
<b>0331</b>	<b>E_DOOR_KETS_OFF_WHEN_LOCKED</b>
<b>0332</b>	<b>E_DOOR_KETS_ON_WHEN_OPENED</b>
<b>0333</b>	<b>E_DOOR_D1_DOD_DIP_WRONG</b> Eror ini tidak berlaku pada Schindler 3100/3300/5300
	<b>A1:</b> cek pengaturan DIP switch (type of door 1) skema yg sesuai.
<b>0334</b>	<b>E_DOOR_D2_DOD_DIP_WRONG</b> Eror ini tidak berlaku pada Schindler 3100/3300/5300
	<b>A1:</b> Cek pengaturan DIP switch (type of door 2) kema yg sesuai.

<b>Code</b>	<b>Car Door Messages (see also section 7.22, 7.23 and 7.24)</b>
<b>0335</b>	<b>E_DOOR_KSPT</b>  <b>C1:</b> Door opening attempt out of door zone <b>A1:</b> periksa sinyal KSPT
<b>0336</b>	<b>E_DOOR_OVERTEMPERATURE</b>  door drive (motor) has exceeded its operating temperature.  <b>C1:</b> Too intensive operation (e.g. too many door cycles per time unit) <b>A1:</b> Wait for cool down  <b>C2:</b> lingkungan udara yang terlalu panas (e.g. direct sunlight at glass shaft) <b>A2:</b> tunggu hingga dingin  <b>C3:</b> temperature feedback signal cacat <b>A3:</b> cek general wiring ke sensor temperature. Cek kinerja sensor suhu temperature.
<b>0337</b>	<b>E_DOOR_SUET_BOARD_DISCONNECTED</b>  The door safety circuit bypass device is detected as disconnected.  <b>C1:</b> The door safety circuit bypass device tidak terhubung dgn user. <b>A1:</b> hubungkan kembali safety circuit bypass device (e.g. SUET)  <b>C2:</b> A door safety circuit bypass feedback signal (e.g. IUET, RFUET) is faulty <b>A2:</b> cek general wiring pada door safety circuit bypass device (e.g. SUET)  <b>C3:</b> gagal saat door safety circuit bypass device <b>A3:</b> ganti device yg sesuai(e.g. SUET)

<b>Code</b>	<b>Car Door Messages (see also section 7.22, 7.23 and 7.24)</b>
<b>0338</b>	<p><b>E_Door_Suet_Error1 Overbridging Activation Unsuccessful</b></p> <p>There was an activation failure of the door safety circuit bypass. Note, this bypass is activated during re-leveling or advanced door opening (pre-opening).</p> <p><b>C1:</b>Door zone detection cacat <b>A1:</b>cek door zone signals dan sensors (e.g. PHSx, PHUETx).</p> <p><b>C2:</b>A door safety circuit bypass feedback signal (e.g. IUET, RFUET) is faulty <b>A2:</b>cek general wiring saat door safety circuit bypass device (e.g. SUET)</p> <p><b>C3:</b>gagal saat door safety circuit bypass device <b>A3:</b>ganti device yang sesuai(e.g. SUET)</p>
<b>0339</b>	<p><b>E_Door_Suet_Error2 Overbridging Lost</b></p> <p>The elevator has recognized an unexpected deactivation of the door safety circuit bypass. Note, this bypass is activated during re-leveling or advanced door opening (pre-opening).</p> <p><b>C1:</b>Door zone detection bermasalah <b>A1:</b>cek door zone signals dan sensors (e.g. PHSx, PHUETx).</p> <p><b>C2:</b>door safety circuit bypass feedback signal (e.g. IUET, RFUET) bermasalah <b>A2:</b>cek general wiring saat door safety circuit bypass device (e.g. SUET)</p> <p><b>C3:</b>Car secara tidak niat meninggalkan zona pintu saat door safety circuit telah bypassed <b>A3:</b>cek kenapa car keluar dari door zone</p> <p><b>C4:</b>gagal pada door safety circuit bypass device <b>A4:</b>Ganti device yg sesuai(e.g. SUET)</p>

<b>Code</b>	<b>Car Door Messages (see also section 7.22, 7.23 and 7.24)</b>
<b>0340</b>	<p><b>E_DOOR_SUET_ERROR3_OVERBRIDGING_DEACTIVATION_UNSUCCESSFUL</b></p> <p>There was an deactivation failure of the door safety circuit bypass.</p> <p>Note, this bypass is activated during re-leveling or advanced door opening (pre-opening).</p> <p><b>C1:</b>door safety circuit bypass feedback signal (e.g. IUET, RFUET) bermasalah  <b>A1:</b>Periksa general wiring saat door safety circuit bypass device (e.g. SUET).</p> <p><b>C2:</b>gagal saat door safety circuit bypass device  <b>A2:</b>ganti device yang sesuai(e.g. SUET)</p>
<b>0341</b>	<p><b>E_DOOR_RPHT_SIGNAL_BLOCKED_ACTIVE</b></p> <p>Pesan eror ini dimasukkan saat RPHT error counter mencapai nilai batasnya (e.g. PPHT signal aktif saat pintu tertutup).</p> <p><b>C1:</b>Sticker pada photo cell  <b>A1:</b>Lepas sticker</p> <p><b>C2:</b>Photo cell rusak  <b>A2:</b>periksa photo cell, ganti jika perlu</p>
<b>0342</b>	<p><b>E_DOOR_RPHT_SIGNAL_RECOVERED_NORMAL_OPERATION</b></p> <p>Sinyal RPHT telah pulih, sinyal RPHT tidak aktif saat pintu tertutup</p>
<b>0343</b>	<p><b>E_DOOR_SUET_ERROR4_OVERBRIDGED_WITHOUT_ACTIVATION</b></p> <p>There was a failure of the door safety circuit bypass.</p> <p>Note, this bypass is activated during re-leveling or advanced door opening (pre-opening).</p> <p><b>C1:</b>Kegagalan saat door safety circuit bypass device  <b>A1:</b>Ganti device yang sesuai(e.g. SUET)</p>

<b>Code</b>	<b>Car Door Messages (see also section 7.22, 7.23 and 7.24)</b>
	<p><b>C2:</b>Periksa sinyal VRUET dan pastikan SUET tidak aktif saat standstill (e.g. recall active)</p> <p><b>A2:</b>Jika VRUET selalu aktif, Ganti SDIC board</p>
<b>0344</b>	<p><b>E_DOOR_RPHT_SIGNAL_BLOCKED_INACTIVE</b></p> <p>There was a failure of the door safety circuit bypass. Note, this bypass is activated during re-leveling or advanced door opening (pre-opening).</p>
<b>0351</b>	<p><b>E_DOOR_POSITION_RECOVERY_SUCCESSFUL</b></p> <p>Pintu dapat pulih dari masalah posisi</p>
<b>0355</b>	<p><b>E_DOOR_UNLOCK_MISUSE_DETECTED</b></p> <p>Penyalahgunaan landing door terdeteksi dan tak diizinkan: elevator memberhentikan aktifitas apapun. Untuk pasar rusia. Intervensi manual dibutuhkan untuk mengembalikan elevator ke operasi.</p>
	<p><b>C1:</b>Door lock monitoring mensinyalir error</p> <p><b>A1:</b>Pastikan tidak ada orang di shaft atau pada car roof. Ream pada monitoring. Jika eror muncul kembali, inspeksi closure yang tepat pada tiap landing door.</p>
<b>0364</b>	<p><b>E_DOOR_DRIVE_NO_POWER_SUPPLY</b></p> <p>Apintu tidak tersedia karna hilangnya power supply pada door drive.</p>
<b>0368</b>	<p><b>E_DOOR_DRIVE_INTERNAL_FAILURE</b></p> <p>Pintu tidak tersedia karna gagalnya severe internal pada door drive.</p>
	<p><b>C1:</b>0x2A 42 eNGT 24VDC Over 10% Limit 0x2B 43 eNGT 24VDC Under 10% Limit Power supply voltage out of range</p> <p><b>A1:</b>Ganti Power Supply</p>

<b>Code</b>	<b>Car Door Messages (see also section 7.22, 7.23 and 7.24)</b>
	<p><b>C2:</b>0x31 49 eOver Current Keuntungan terlalu tinggi kontroler (atur kecepatan control parameter, Position control parameter diatur) <b>A2:</b>Jalankan AutoSetup</p>
	<p><b>C3:</b>0x31 49 eOver Current Percepatan Profile dan/atau perlambatan terlalu tinggi <b>A3:</b>1. jalankan autosetup 2. mengurangi Parameter 39_Speed_tutup dan 40_Speed buka</p>
	<p><b>C4:</b>0x32 50 eOver Voltage Terlalu banyak energy balik dari motor saat fase perlambatan <b>A4:</b>1. jalankan AutoSetup 2. kurangi parameter 39_Speed_tutu dan 40_Speed_buka</p>
	<p><b>C5:</b>0x32 50 eOver Voltage power supply Rusak <b>A5:</b>Ganti power supply</p>
	<p><b>C6:</b>0x32 50 eOver Voltage Oscillation of the mechanical system (mass/belt) that leds to energy pulsation of energy. <b>A6:</b>1. Periksa belt tension / 2. Jalankan AutoSetup</p>
	<p><b>C7:</b>0x38 56 eSoftware Internal Parameter Pergerakan extrim profile parameters. <b>A7:</b>1. Cek jika ada parameter barusaja terganti. Jika ya, ganti kembali ke default value. 2. jalankan AutoSetup</p>
	<p><b>C8:</b>0x38 56 eSoftware Internal Parameter saat startup parameters rusak. <b>A8:</b>1. atur parameter No. 169 SetParamToDef ke value 1. 2. jalankan AutoSetup 3. jika tidak berhasil DDE-VD35</p>

<b>Code</b>	<b>Car Door Messages (see also section 7.22, 7.23 and 7.24)</b>
	<p><b>C9:</b>0x37 55 eInternal Software An unknown event set the door drive to a state where the determinate behavior of the system cannot be guaranteed anymore.</p> <p><b>A9:</b>Restart door drive dengan plugging off POWT dan CANT (DOOR) pada OKR.</p>
	<p><b>C10:</b>0x39 57 eSensor Position DDE-VD-35 encoder menemui error.</p> <p><b>A10:</b>1. Reset DDE-VD35 dengan shortly plugging off POWT dan CANT (DOOR) pada OKR. 2. jalankan AutoSetup</p>
	<p><b>C11:</b>0x3A 58 eCAN Overrun <b>A11:</b>1. periksa CAN Cable / 2. cek CAN Communication.</p>
	<p><b>C12:</b>0x3D 61 eCAN Tx COB Id_Collision <b>A12:</b>-</p>
	<p><b>C13:</b>0x3E 62 eCAN PDO Length Too Short <b>A13:</b>-</p>
	<p><b>C14:</b>0x3F 63 eCAN Bus Off <b>A14:</b>-</p>
	<p><b>C15:</b>0x40 64 eCAN Rx Queue Overflow <b>A15:</b>-</p>
	<p><b>C16:</b>0x41 65 eCAN Tx Queue Overflow <b>A16:</b>-</p>
	<p><b>C17:</b>0x43 67 ePosition Following an Obstacle that slows down or stops the door (only possible if force limit detection KSKB/KOKB) is disabled.</p> <p><b>A17:</b>periksa obstacles atau blocking situations, tantangan application atur pada KOKB, KSKB.</p>

<b>Code</b>	<b>Car Door Messages (see also section 7.22, 7.23 and 7.24)</b>
	<p><b>C18:</b>0x43 67 ePosition Following too high percepatan/perlambatan</p> <p><b>A18:</b>mengurangi Parameter 39_Speed_Close dan 40_Speed Open</p>
<b>0369</b>	<p><b>E_DOOR_MAX_OPENING_FORCE_EXCEEDED</b></p> <p>The maximum door opening force was exceeded.</p>
	<p><b>C1:</b>pintu terbuka terhalang oleh hambatan.</p> <p><b>A1:</b>Pastikan doorway dan hilangkan hambatan atau dirt.</p>
<b>0371</b>	<p><b>E_DOOR_LOCKING_UNLOCKING_OBSTRUCTED</b></p> <p>The clutch locking respectively unlocking motion is obstructed.</p>
	<p><b>C1:</b>Mechanical blockage of the clutch.</p> <p><b>A1:</b>Check the clutch's mechanical condition. Try to lock and unlock the door by means of the HMI and examine the clutch mechanically.</p>
	<p><b>C2:</b>An obstacle or foreign object inside the clutch obstructs the clutch mechanism.</p> <p><b>A2:</b>1. Remove any foreign object obstacle from the path the clutch has to move on. 2. Check the landing door lock if it is working properly.</p>
	<p><b>C3:</b>In case of Locking/Unlocking Jam only: Increased friction due to ageing or damage of the mechanical components of the clutch subsystem.</p> <p><b>A3:</b>1. Check the mechanical fitness of the clutch subsystem. 2. Replace clutch if necessary.</p>
	<p><b>C4:</b>In case of Unlocking Jam only: Blocked landing door lock</p> <p><b>A4:</b>Check landing door lock if it is working properly.</p>

<b>Code</b>	<b>Car Door Messages (see also section 7.22, 7.23 and 7.24)</b>
<b>0374</b>	<b>E_DOOR_CONTACT_END_CLOSING_RECOVERY_SUCCESS</b> The Contact End Door Closing-Closed (KET-S2) recovered from a failure.
<b>0375</b>	<b>E_DOOR_FINAL_TIMER</b> The final timer function has been executed. Only for Japan country code.

<b>Code</b>	<b>Drive Subsystem Messages</b>
<b>0401</b>	<b>E_DRIVE_SAFETY_CHAIN_INTERRUPTED</b> Safety circuit terbuka tak terduga (e.g. saat trip)  <b>C1:</b> safety device apaun telah tripped (safety circuit terbuka) <b>A1:</b> Periksa alas an untuk tripping dan selesaikan masalah  <b>C2:</b> Safety circuit wiring bermasalah atau safety circuit contact(s) rusak atau disesuaikan dengan buruk <b>A2:</b> periksa general wiring safety circuit dan safety circuit contacts; periksa first wiring close to inverter and connectors  <b>C3:</b> Brief opening of door safety contacts <b>A3:</b> Periksa fungsi door safety contacts dan penyesuaian
<b>0402</b>	<b>E_DRIVE_TRIP_TOO_LONG</b> Car belum mencapai tujuan lantai yang diinginkan dalam legal time limit(khususnya 45s). mekanisme ini melindungi mekanisme kendara jika terjadi blokir car. E.g.pada traction elevator, tak ada kerusakan tali. E.g. pada hydraulic elevator, tak ada kerusakan hydraulic jack/valves.  <b>C1:</b> Car terblokir atau bergerak terlalu pelan <b>A1:</b> gunakan inspeksi ke travel down hoistway dan lihat dan dengar untuk irregularities periksa object pada shaft blocking the car. Check car for obstruction (too much friction at guide rails). Listen also for unusual noises or vibration

<b>Code</b>	<b>Drive Subsystem Messages</b>
	<p><b>C2:</b>Car terblokir atau bergerak terlalu lambat  <b>A2:</b>periksa object pada shaft yang memblok car.  Check car for obstruction (too much friction at guide rails).</p>
	<p><b>C3:</b>Drive terblokir atau putar perlahan  <b>A3:</b>pastikan jika brake opens tepat.  Pastikan parameter nominal speed pada drive.</p>
	<p><b>C4:</b>Drive terblokir atau berputar lambat  <b>A4:</b>Measure: baca pada pengaturan nominal speed (CF16 parameter 35, BAB 5.3.3)  Baca speed (menu 701, BAB 4.7), speed terlalu pelan:  » minta support (suspicion of problems with the brakes or defective VF)</p>
	<p><b>C5:</b>Hoistway information signal(s) cacat  <b>A5:</b>Check hoistway info wiring dan signals (PHS, KS/KS1, KSE/KSE_U/KSE_D, ..)  Measure:  --Measure PHS signal pada SDIC plug PHS pin 2, 3  --gunakan inspeksi ke travel down the hoistway  --Observe the signal saat each flag  --sinyal hilang:  » perbarui PHS signaller dan perform teach-in travel. Tips &amp; Tricks:  Test the elevator after the teach-in travel</p>
	<p><b>C6:</b>Hoistway information signal(s) cacat  <b>A6:</b>pastikan hoistway info wiring dan signals (PHS, KS/KS1, KSE/KSE_U/KSE_D, ..)</p>
<b>0403</b>	<b>E_DRIVE_CONTACTORS_FEEDBACK</b>
	<p><b>C1:</b>salah satu feedback input(1)berganti saat travelling atau (2) tidak berganti setelah starting, atau (3)tidak berganti setelah stoping.  <b>A1:</b>periksa: wiring. periksa: atas kesalahan kontraktor atau kesalahan input di circuit yang berasosiasi dengan input.</p>
	<p><b>C2:</b>pemberhentian darurat</p>

<b>Code</b>	<b>Drive Subsystem Messages</b>
<b>0404</b>	<p><b>E_DRIVE_DIRECTION_ERROR</b></p> <p><b>C1:</b> arahan travel salah  <b>A1:</b> periksa: wiring. periksa: kenapa drive tidak menghasilkan torsi yang cukup</p> <p><b>C2:</b> FA/ Open loop: Contactors feedback salah</p> <p><b>C3:</b> tutup loop: tacho rusak atau motor tidak berdaya dan car bergerak pelan oleh situasi tidak seimbang</p> <p><b>C4:</b> Drive tidak menghasilkan torsi yang cukup</p>
<b>0405</b>	<p><b>E_DRIVE_SHAFT_INFORMATION</b></p> <p><b>A1:</b> periksa: CAN cable, periksa: CAN wiring</p>
<b>0406</b>	<p><b>E_DRIVE_OVERTEMPERATURE</b></p> <p>Drive overtemperature terdeteksi</p> <p><b>C1:</b> Drive motor, hydraulic pump, hydraulic oil, atau hoistway overtemperature karna terlalu banyak trips per time unit atau karna udara sekitar panas (e.g. direct sunlight at glass shaft)</p> <p><b>A1:</b> tunggu sampai dingin</p>
	<p><b>C2:</b> Drive overtemperature feedback signal KTHMH/KTHM rusak</p> <p><b>A2:</b> Periksa thermal contacts KTHMH/KTHM untuk operasi yang tepat. periksa general wiring KTHMH/KTHM.</p>
	<p><b>C3:</b> Ventilation (integrated fan at frequency converter or forced fan) tidak bekerja</p> <p><b>A3:</b> periksa power supply dan kinerja fan</p>
<b>0407</b>	<p><b>E_DRIVE_NOT_READY_DURING_STANDSTILL</b></p> <p>The drive (frequency converter, open loop) tak tersedia secara teknis saat car berdiri tetap.</p>

Code	Drive Subsystem Messages
	<p><b>C1:</b>hubungan listrik yang buruk dari drive frequency converter ke elevator main contractor connection board (MCCE board) (tidak berlaku pada Schindler 3000)</p> <p><b>A1:</b>Periksa cables and connectors yang sesuai(e.g. the drive ready signal)</p>
	<p><b>C2:</b>Masalah umum pada drive frequency converter</p> <p><b>A2:</b>Periksa drive frequency converter local error log untuk rincian diagnostik. Ganti frequency converter jika perlu.</p>
<b>0408</b>	<p><b>E_DRIVE_NOT_READY_DURING_TRIP</b></p> <p>Drive (frequency converter, open loop) tidak tersedia secara teknis saat car bergerak.</p>
	<p><b>C1:</b>lihat 0407</p> <p><b>A1:</b>lihat 0407</p>
	<p><b>C2:</b>Lihat 0407</p> <p><b>A2:</b>Lihat 0407</p>
<b>0409</b>	<p><b>E_DRIVE_SPEED_LIMIT_EXCEEDED_IN_STANDBY</b></p> <p>Setiap sebelum memulai trip baru, pemeriksaan konsisten atas sinyal mengindikasi kecepatan rendah(khususnya pada <math>v &lt; 0.3\text{m/s}</math>) berasal dari drive frequency converter (open loop) dilakukan. Eror terjadi jika sinyal tidak aktif.</p>
	<p><b>C1:</b>Koneksi listrik yang buruk dari drive frequency converter ke elevator main contactors connection board (MCCE board) (Tidak berlaku pada Schindler 3000)</p> <p><b>A1:</b>Periksa cables dan connectors yang sesuai(e.g. drive speed limit signal)</p>
	<p><b>C2:</b>Parameter 'speed limit' terpasang salah</p> <p><b>A2:</b>Periksa parameter 'speed limit' pada drive frequency converter</p>
	<p><b>C3:</b>Lihat 0407</p> <p><b>A3:</b>Lihat 0407.</p>

Code	Drive Subsystem Messages
0410	<p><b>E_DRIVE_SPEED_LIMIT_EXCEEDED_DURING_SAFETY_CHAIN_BRIDGED</b></p> <p>Saat car mendarat di lantai, sinyal mengindikasi kecepatan rendah (khususnya pada <math>v &lt; 0.3\text{m/s}</math>) berasal dari drive frequency converter (open loop) diharapkan untuk berubah sekali dari tak aktif hingga aktif. Eror terjadi jika sinyal ini telah berubah sekali ke kondisi aktif dan ganti kembali ke kondisi tak aktif (arti: Kecepatan car telah meningkat saat landing). Ingat, safety circuit pada door telah overbridged pada titik waktu ini. Ingat, elevator dapat terblokir jika eror ini muncul terlalu sering dalam periode waktu tertentu (typ. <math>&gt; 3</math>kali dalam 1jam).</p>
	<p><b>C1:</b>Lihat 0407  <b>A1:</b>Lihat 0407</p>
	<p><b>C2:</b>Parameter 'speed limit' terpasang salah  <b>A2:</b>Periksa parameter 'speed limit' pada drive frequency converter</p>
	<p><b>C3:</b>Rope slip  <b>A3:</b>Check driving mechanics and traction</p>
	<p><b>C4:</b>Lihat 0407, C2  <b>A4:</b>lihat 0407, A2</p>
0411	<p><b>E_DRIVE_MOTOR_RESISTOR_CONNECTION</b></p> <p>Sedikitnya satu dari drive motor resistor connecting device, digunakan untuk smooth trip start pada dua speed drive (resistor start-up), tidak beroperasi sesuai harapan.</p>
	<p><b>C1:</b>Connecting device feedback signal apapun(typically. dari contactor, e.g. SWAHA, SWAFA) bermasalah  <b>A1:</b>Periksa general wiring ke drive motor resistor/coil connecting devices</p>
	<p><b>C2:</b>Connecting device apapun(e.g. SWAHA, SWAFA) bermasalah (e.g. stuck contacts, burned coil of contactor)  <b>A2:</b>ganti connection device yang sesuai</p>

<b>Code</b>	<b>Drive Subsystem Messages</b>
<b>0430</b>	<p><b>E_DRIVE_BRAKE_OPERATION_PARTIAL_FAILURE</b> *)</p> <p>Sebagian kegagalan terdeteksi pada mechanical drive brake</p> <p><b>C1:</b>Posisi brake apapun feedback signal (e.g. KB/KB1) bermasalah</p> <p><b>A1:</b>periksa sensor posisi brake(e.g. KB/KB1) atas kotoran. Periksa general wiring pada brake position</p> <p><b>C2:</b>The brake control circuit bermasalah</p> <p><b>A2:</b>Periksa contactor yang mengontrol brake (e.g. SB, RB, SF).Periksa general wiring ke brake actuator.cek brake module jika ada (PCB).</p> <p><b>C3:</b>Brake bekerja hanya sebagian</p> <p><b>A3:</b>Periksa brake supply voltage</p> <p><b>C4:</b>Brake secara mekanis disesuaikan dengan buruk</p> <p><b>A4:</b>Periksa informasi lapangan yang tersedia. Ganti brake jika diperlukan.</p>
<b>0431</b>	<p><b>E_DRIVE_BRAKE_OPERATION_FATAL_FAILURE</b></p> <p>Kegagalan fatal terdeteksi pada mechanical drive brake</p> <p><b>C1:</b>brake position feedback signal apapun(e.g. KB/KB1) bermasalah</p> <p><b>A1:</b>Periksa brake position sensors (e.g. KB/KB1) atas kotoran. Periksa general wiring dari brake position sensors.</p> <p><b>C2:</b>brake control circuit bermasalah</p> <p><b>A2:</b>Periksa contactor controlling the brake (e.g. SB, RB, SF).periksa general wiring ke brake actuator.Periksa brake module jika ada (PCB).</p> <p><b>C3:</b>Lihat 0430</p> <p><b>A3:</b>Lihat 0430</p> <p><b>C4:</b>Lihat 0430</p> <p><b>A4:</b>Lihat 0430</p>
<b>0451</b>	<p><b>E_DRIVE_BRAKE_SUPPLY_VOLTAGE_FAILURE</b></p> <p>Elevator mendeteksi kegagalan supply voltage utk brake.</p>

<b>Code</b>	<b>Drive Subsystem Messages</b>
<b>0452</b>	<b>DRIVE_TORQUE_CALIBRATION_TIMEOUT</b>
<b>0453</b>	<b>E_DRIVE_CDD_ACTIVATION_FAIL</b> Eror terlapor jika aktivasi pada car damping device (CDD) gagal. <b>C1:</b> CDD feedback signal memiliki cacat wire. <b>A1:</b> Periksa CDD feedback signal contact dan wiring ke elevator control according schematics. Fix contact atau wiring jika feedback sinyal tidak laporan aktifasi dan pennon-aktifan CDD.
	<b>C2:</b> CDD feedback signal switch has wrong switch logic (normally closed instead of normally open). <b>A2:</b> Periksa switch logic pada CDD feedback signal dan konektor pin positions according schematics.
<b>0454</b>	<b>E_DRIVE_CDD_DEACTIVATION_FAIL</b> Error jika Penon-aktifan pada car damping device (CDD) gagal.
	<b>C1:</b> Mekanisme CDD macet. <b>A1:</b> Periksa CDD mechanics utk obstruction dari debris ke internal mechanical gagal.
	<b>C2:</b> Hardware circuit pada aktifasi CDD output cacat dan karna aktifasi permanent pada CDD. <b>A2:</b> Disconnect CDD dari aktifasi output signal. Jika CDD remains pada active position, CDD device cacat. Jika tidak electronics output circuit cacat atau relay which activates CDD cacat.
<b>0455</b>	<b>E_DRIVE_CDD_UNAVAILABLE</b> Eror terlaporkan jika car damping device (CDD) non-aktif karna gagal.
<b>0456</b>	<b>E_DRIVE_CDD_LOST</b> This error is reported in case the car damping device (CDD) does not communicate anymore to the controller.

<b>Code</b>	<b>Drive Subsystem Messages</b>
<b>0457</b>	<p><b>E_DRIVE_SOFT_STOP_FEEDBACK_WRONG</b> Eror terlaporkan jika soft stop feedback tidak konsisten.</p> <p><b>C1:</b>MGB-T board disconnected <b>A1:</b>Periksa soft stop cabling.</p> <p><b>C2:</b>Soft stop function diaktifkan tanpa hardware. <b>A2:</b>periksa soft stop enable parameter.</p> <p><b>C3:</b>Soft stop hardware gagal. <b>A3:</b>Ganti soft stop hardware</p>
<b>0458</b>	<p><b>E_DRIVE_SOFT_STOP_TRANSITION_FAIL</b> Eror terlapor jika soft stop diaktifkan atau dimatikan dan feedbacks tidak berubah sesuai harapan.</p>
<b>0459</b>	<p><b>E_DRIVE_SOFT_STOP_RECOVERY_FAILURE</b> Error dilaporkan jika soft stop recovery action gagal .</p>
<b>0460</b>	<p><b>E_DRIVE_SOFT_STOP_RECOVERY_SUCCESS</b> Error dilaporkan jika soft stop recovery action berhasil .</p>
<b>0461</b>	<p><b>E_DRIVE_SOFT_STOP_LOST</b> Eror terlapor jika soft stop circuitry tidak terdeteksi lagi.</p>
<b>0462</b>	<p><b>E_DRIVE_SOFT_STOP_DISCONNECTED</b> Eror terlaporkan jika soft stop circuitry disconnect dan fungsi mati.</p>
<b>0463</b>	<p><b>E_DRIVE_SOFT_STOP_TRANSITION_WHILE_DISABLED</b> Eror terlaporkan jika soft stop input changes state saat function mati.</p>
<b>0464</b>	<p><b>E_DRIVE_SOFT_STOP_DISABLED</b> Eror terlaporkan jika soft stop mati dan parameter diatur non-aktif.</p>

<b>Code</b>	<b>Drive Subsystem Messages</b>
<b>0466</b>	<b>E_DRIVE_SOFT_STOP_SUPPLY_LOST</b> Eror terreport jika soft stop supply hilang.
<b>0499</b>	<b>E_DRIVE_UNKNOWN_ERROR</b> unknown error terdeteksi oleh controller (e.g. unknown error dari ACVF terdeteksi).

<b>Code</b>	<b>Car Load Cell Messages</b>
<b>1101</b>	<p><b>E_CLC_NO_FREQUENCY</b></p> <p>In case of 5 no frequency within 5h a fatal error is raised and this event is log.</p> <p><b>C1:</b> CLC parameters salah  <b>A1:</b> Measure:          Baca CF96 dan compare dengan mengindikasi parameters pada control cabinet          » jika lebih +/- 10 points (sesuaikan ke 100 Hz), atur original parameters pada CF97 kembali          Kalibrasi ulang 0 Kg car load.          » Lakukan CF98 calibration according ke BAB 5.4.1 setelah atur ulang, lakukan fungsi test          » CF95 harus menampilkan 0 Kg saat car kosong          » berada pada car dan gunakan CF95 untuk membaca berat badan sendiri. contoh: 74 Kg displays 7), toleransi: - 1/+2 points. Tips &amp; Tricks:          Lihat BAB 5.4.1</p>
	<p><b>C2:</b> Tak ada koneksi ke car load measuring device  <b>A2:</b> Mechanical check          Measure:          --periksa screws          --lakukan kalibrasi 0-load, Lihat BAB 5.4.1          --Hubungkan Plug dengan tepat          --If the cable is damaged, jump to action 3          --Lakukan load measuring function test          » CF95 harus menampilkan 0 saat car kosong          » berdiri dalam car dan gunakan CF95 untuk membaca berat badan sendiri (contoh: 74 Kg menampilkan 7), toleransi +/- 1 point</p>

Code	Car Load Cell Messages
	<p><b>C3:</b>gagal fungsi car load measuring device</p> <p><b>A3:</b>Ganti car load measuring device (e.g. CLC) Perbarui Digitsense, please comply with section 5.4.1 <b>Renewal requires corresponding expertise, it may be necessary to contact support.</b></p> <p>Tips &amp; Tricks: With the 3100, refer to document K 609754.</p>
	<p><b>C4:</b>gagal fungsi pada car load signal receiving stage</p> <p><b>A4:</b>ganti PCB yang sesuai(e.g. SDIC): --perbarui SDIC printed circuit board --Trigger teach-in travel (menu 116) --periksa SW statuses</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>» Notify CF12 PA1 dan PA2 to support</li> </ul> <p>Tips &amp; Tricks: It is essential to comply with EMC measures Important: If an SDIC 51 is replaced by an SDIC 52 then the following bridge connectors must be set:  <ul style="list-style-type: none"> <li>» Set plug JHC2, ID 55502643</li> <li>&gt; Bridge pin 1/2</li> <li>&gt; Bridge pin 3/4</li> <li>» Set plug 2KTC ID 55504068</li> <li>&gt; Bridge pin 1/2</li> </ul> SDIC 52.Q (ID 591885), 2 doors and advanced door opening, backward compatible.</p>
1102	<p><b>E_CLC_WRONG_VALUE</b></p> <p>Sinyal dari car load measuring device ada tapi invalid (e.g. sinyal diluar jangkauan)</p>
	<p><b>C1:</b>car load measuring device secara mekanis disesuaikan dengan buruk</p> <p><b>A1:</b>Periksa mechanical fixation dari car load measuring device</p>
	<p><b>C2:</b>The car load measuring signal bermasalah</p> <p><b>A2:</b>periksa general wiring ke car load measuring device.periksa atas gangguan EMC.</p>

<b>Code</b>	<b>Car Load Cell Messages</b>
	<p><b>C3:</b>Malfungsi car load measuring device  <b>A3:</b>Ganti car load measuring device (e.g. CLC)</p>
<b>1103</b>	<p><b>E_CLC_CALIBRATION_ERROR</b></p> <p><b>C1:</b>Car load cell: saat prosedur kalibrasi, eror terjadi  <b>A1:</b>periksa: CLC wiring. Periksa: fiksasi yang tepat dari CLC. Periksa: parametrization of CLC. ulangi: CLC kalibrasi. ganti: CLC</p>
<b>1104</b>	<p><b>E_CLC_OVERBRIDGED</b></p> <p><b>C1:</b>DIP switch 1 pada SCICboard dalam posisi menyala (or ISCPUs) (car load cell nonaktif)  <b>A1:</b>periksa: matikan DIP switch 1 pada SCIC (or ISCPUs) board. Periksa: HMI (LDU) menu 107</p>
<b>1105</b>	<p><b>E_CLC_NO_CALIBRATION</b></p> <p>Kalibrasi CLC belum tuntas.</p>
<b>1106</b>	<p><b>E_CLC_OPERATION_NOT_SUPPORTED_IN_CURRENT_STATE</b></p> <p>Tidak mungkin untuk menampilkan muatan car saat ini pada user interface (LDU)saat memasuki menu konfigurasi CF95, CF98 atau CF99.</p>
	<p><b>C1:</b>car load measuring device tidak terkalibrasi  <b>A1:</b>kalibrasi car load measuring device</p>
<b>1107</b>	<p><b>E_CLC_OPERATION_NOT_SUPPORTED_IN_ERROR_STATE</b></p> <p>Tidak mungkin untuk menampilkan muatan car saat ini pada user interface (LDU) saat memasuki menu konfigurasi CF95, CF98 or CF99.</p>
	<p><b>C1:</b> car load measuring device dalam kondisi eror (tak bekerja)  <b>A1:</b>periksa error log untuk laporkan car load measuring device errors sebelumnya.</p>

Code	Car Load Cell Messages
1108	<p><b>E_CLC_OUT_OF_RANGE</b></p> <p>Sinyal dari car load measuring device ada namun (e.g. sinyal diluar jangkauan).</p>
	<p><b>C1:</b> Parameter car load measuring device type terpasang salah dan tidak sesuai dengan car load measuring device aktual yang terpasang</p> <p><b>A1:</b> Periksa parameter car load measuring device type untuk setting yang tepat (e.g. CF08 PA08)</p> <p>Measure:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>--CF96 baca dan sesuaikan dengan indikasi parameter pada control cabinet</li> <li>--jika perlu, atur kembali indikasi parameters dalam CF97</li> <li>--kalibrasi ulang 0 Kg car load           <ul style="list-style-type: none"> <li>» lakukan kalibrasi CF98 according BAB 5.4.1</li> </ul> </li> <li>--setelah diatur ulang, lakukan load measuring function test           <ul style="list-style-type: none"> <li>» CF95 harus menampilkan 0 Kg saat car kosong</li> <li>» berdiri dalam car dan gunakan CF95 utk membaca berat badan sendiri (contoh: 74 Kg ditampilkan 7), toleransi 1 max. 2 points</li> </ul> </li> </ul> <p><b>C2:</b> car load measuring device secara mekanis dalam penyesuaikan yang buruk.</p> <p><b>A2:</b> periksa mechanical fixation pada car load measuring device</p> <p>Measure:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>--periksa screws</li> <li>--lakukan kalibrasi 0-load, lihat BAB 5.4.1</li> <li>--jika cable rusak, jump to action 3</li> <li>--lakukan load measuring function test           <ul style="list-style-type: none"> <li>» CF95 harus menampilkan 0 saat CAR kosong</li> <li>» Berdiri di dalam car dan gunakan CF95 utk membaca berat badan sendiri (contoh: 74 Kg ditampilkan 7), toleransi +/- 1 point</li> </ul> </li> </ul>

Code	Car Load Cell Messages
	<p><b>C3:</b>Malfungsi pada car load measuring device</p> <p><b>A3:</b>Measure: memperbarui Digisense, harap patuh BAB 5.4.1 <b>Renewal memerlukan keahlian yang sesuai, mungkin perlu untuk contact support.</b></p> <p>Tips &amp; Tricks: Dengan 3100, baca dokumen K 609754</p>
	<p><b>C4:</b>car load measuring signal rusak</p> <p><b>A4:</b>Measure perbarui SDIC printed circuit board Renewal memerlukan keahlian yang sesuai, mungkin perlu contact support</p> <p>Tips &amp; Tricks: Penting untuk mematuhi EMC measures.</p>
1109	<p><b>E_CLC_CALIBRATION_ZERO_LOAD_FREQUENCY_OUT_OF_RANGE</b></p> <p>Kalibrasi zero car load gagal karna invalid signal (frequency) daricar load measuring system</p>
	<p><b>C1:</b>car load measuring device penyesuaian mekanis yang buruk</p> <p><b>A1:</b>periksa mechanical fixation pada car load measuring device</p>

Code	Car Load Cell Messages
	<p><b>C2:</b>parameter car load measuring device type di atur salah dan tidak sesuai dengan actual mounted car load measuring device</p> <p><b>A2:</b>periksa parameter car load measuring device type untuk pengaturan yang tepat (e.g. CF08 PA08)</p> <p>Measure:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>--kalibrasi ulang 0 Kg car load</li> <li>» lakukan kalibrasi CF-98 menurut pada BAB 5.4.1</li> <li>--lakukan load measuring function test</li> <li>» CF95 harus menampilkan 0 Kg saat car kosong</li> <li>» berdiri dalam car dan gunakan CF95 untuk membaca berat badan sendiri (contoh: 74 Kg ditampilkan 7), toleransi 1 max 2 points</li> </ul> <p>Tips &amp; Tricks: Lihat ABAB 5.4.1</p> <p>Masuk dalam service booklet, jika salah ulangi lalu lakukan measures as in 1101.</p> <p>Car bergerak dengan switching off the load measurement TEMPORARILY dengan menu 107.</p>
	<p><b>C3:</b>car load measuring signal rusak</p> <p><b>A3:</b>periksa general wiring kecar load measuring device.periksa untuk EMC disturbances.</p>
	<p><b>C4:</b>Incorrect working procedure while calibrating the car load measuring device</p> <p><b>A4:</b>Check for correct working procedure (e.g. correct weight in car)</p>
	<p><b>C5:</b>Malfungsi pada car load measuring device</p> <p><b>A5:</b>Ganti car load measuring device</p>
1110	<p><b>E_CLC_CALIBRATION_REFERENCE_LOAD_FREQUENCY_OUT_OF_RANGE</b></p> <p>The reference car load calibration has failed due to invalid signal (frequency) from the car load measuring system</p>

<b>Code</b>	<b>Car Load Cell Messages</b>
	<p><b>C1:</b>car load measuring device secara mekanis dalam penyesuaian buruk</p> <p><b>A1:</b>periksa mechanical fixation pada car load measuring device</p>
	<p><b>C2:</b>car load measuring signal rusak</p> <p><b>A2:</b>periksa general wiring ke car load measuring device.periksa untuk EMC disturbances.</p>
	<p><b>C3:</b>Incorrect working procedure while calibrating the car load measuring device</p> <p><b>A3:</b>periksa prosedur kerja yang tepat (e.g. weight tepat dalam car)</p>
	<p><b>C4:</b>Malfungsi pada car load measuring device</p> <p><b>A4:</b>Ganti car load measuring device</p>
1111	<b>E_CLC_CALIBRATION_REFERENCE_LOAD_WEIGHT_OUT_OF_RANGE</b>
	<p><b>C1:</b>referensi salah load weight entered.</p> <p><b>A1:</b>Periksa: referensi nilai load weight . ulangi: CLC kalibrasi/ konfigurasi</p>
1112	<b>E_CLC_CALIBRATION_SLOPE_OUT_OF_RANGE</b>
	<p><b>C1:</b>car load measuring device dalam penyesuaian mekasi yg tidak tepat.</p> <p><b>A1:</b>Periksa mechanical fixation pada car load measuring device. ulangi: CLC kalibrasi/ konfigurasi</p>
	<p><b>C2:</b>Malfungsi pada car load measuring device</p> <p><b>A2:</b>Periksa dang anti car load measuring device.Ulangi: CLC kalibrasi/ konfigurasi</p>
1113	<b>E_CLC_CALIBRATION_RATED_LOAD_WEIGHT_OUT_OF_RANGE</b>
	<p><b>A1:</b>periksa: dinilai load weight konfigurasi file</p>
1132	<b>E_LMS_ASYMETRIC_OVERLOAD</b>

<b>Code</b>	<b>Car Load Cell Messages</b>
	<p><b>C1:</b>satu dari dua car load sensor mengukur car load dengan lambat.</p> <p><b>A1:</b>pastikan nilai yang diukur pada sensor untuk mengenali kerusakan sensor. lalu locate kerusakan dan perbaiki yang sesuai.</p>

<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Error Messages</b>
<b>1501</b>	<p><b>E_FC_OVERCURRENT</b></p> <p>Batas maximum pada satu atau lebih drive inverter output phases ke drive motor telah melebihi</p>
	<p><b>C1:</b>Short circuit pada motor cables atau motor windings</p> <p><b>A1:</b>periksa power wires dan konektor antara drive inverter dan drive motor.Periksa motor untuk short circuit pada windings.</p>
	<p><b>C2:</b>Driving mechanics menghambat atau terblokir</p> <p><b>A2:</b>periksa driving mechanics untuk blocking (e.g. gear at geared drive, oiling)periksa brake untuk proper opening.</p>
	<p><b>C3:</b>Tiba-tiba heavy load meningkat</p> <p><b>A3:</b>cek untuk impermissible loading</p>
	<p><b>C4:</b>Drive parameter setting</p> <p><b>A4:</b>Periksa drive parameter dan bandingkan dengan motor type dan data</p>
	<p><b>C5:</b>drive motor tidak cocok</p> <p><b>A5:</b>Periksa drive motor untuk dimensioning pada elevator system yang tepat</p>
<b>1502</b>	<p><b>E_FC_OVERVOLTAGE</b></p> <p>Overvoltage pada drive inverter internal DC link dideteksi</p>
	<p><b>C1:</b>Perlambatan terlalu tinggi</p> <p><b>A1:</b>sesuaikan perlambatan (proposal 0.5 m/s<sup>2</sup>)</p>

**C2:**High over-voltage at mains

**A2:**periksa mains voltage untuk gangguan dan toleransi

Priansyah F481

<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Error Messages</b>
	<b>C3:Kegagalan FC</b> <b>A3:</b> tindakan sebelumnya gagal: ganti FC
<b>1503</b>	<b>E_FC_EARTH_FAULT</b> jumlah phase saat ini pada drive inverter output pada drive motor tidak sama zero
	<b>C1:Earth gagal</b> <b>A1:</b> Periksa power wires (insulation) ke motor. Periksa motor untuk short-circuit pada motor windings
	<b>C2:Creeping saat ini</b> <b>A2:</b> periksa power wires (insulation) ke motor. Periksa motor untuk short-circuit pada motor windings
<b>1504</b>	<b>E_FC_INVERTER_FAULT</b> <b>C1:</b> Vacon frequency converter terdeteksi rusak pada operasi drivers atau IGBT bridge - interference rusak (EMC)- komponen gagal <b>A1:-</b> Reset kerusakan dan restart. Jika kerusakan terjadi lagi,ganti frequency converter.
<b>1505</b>	<b>E_FC_CHARGING_CONTACTOR</b> The drive inverter mendeteksi operasi yang salah pada internal DC link
	<b>C1:Gangguan EMC</b> <b>A1:</b> lepasan elevator dari status blocking (reset)
	<b>C2:Drive inverter internal component (e.g. charging contactor) non-aktif</b> <b>A2:</b> ganti drive inverter
<b>1506</b>	<b>E_FC_MC_CURNT_NOT_ZERO</b> motor saat ini pada standstill tidak zero.
<b>1509</b>	<b>E_FC_UNDERVOLTAGE</b> Undervoltage pada drive inverter internal DC link terdeteksi

<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Error Messages</b>
	<p><b>C1:</b>gagal pada mains supply  <b>A1:</b>Periksa mains voltage untuk gangguan (short breaks) dan tolerances</p>
	<p><b>C2:</b>Automatic evacuation sedang berjalan  <b>A2:</b>bukan, prilaku normal</p>
	<p><b>C3:</b>Drive inverter electronics gagal  <b>A3:</b>Ganti drive inverter</p>
<b>1510</b>	<p><b>E_FC_INPUT_LINE_SUPERVISION</b>  Setidaknya satu tahap pada drive power supply hilang atau tidak mencukupi</p> <p><b>C1:</b>tak ada power supply  <b>A1:</b>Periksa tahap pada JH  Measure:  --Pada JH input, Ukuran voltage semuanya 3 phases (terminals 1, 3 and 5), jika tidak OK:  » bangun fuse open  --pada JH output, ukuran voltage (terminals 2,4,6), Jika tidak OK:  » Longgarkan Screws pada JH  » JH rusak  Tips &amp; Tricks:  Selalu ukur phase-to-phase, never to ground.</p>

Code	Frequency Converter Error Messages
	<p><b>C2:</b>Tidak ada power supply</p> <p><b>A2:</b>Periksa SH ukuran: --Jika contactor SH memiliki picked up, jika tidak » Minta support --Pada SH input, periksa voltage (terminals 2, 4 and 6), Jika tidak OK: » Kendurkan Screws pada SH input » Rusak input cable --Pada SH output, Ukur voltage (terminals 1,3,5),Jika tidak OK: » longgarkan Screws pada SH output » SH rusak</p>
	<p><b>C3:</b>Tidak ada power supply</p> <p><b>A3:</b>ukur JH1 jika ada Ukur: --pada JH1 input, ukur voltage (terminals 1, 3 and 5),jika tidak OK: » longgarkan Screws pada JH1 input » cable SH-JH1 rusak --Pada JH1 output, Ukur voltage (terminals 2,4,6), Jika tidak OK: » kendurkan screws pada JH1 » JH1 rusak</p>
	<p><b>C4:</b>Tidak ada power supply</p> <p><b>A4:</b>Ukur VF supply Ukur: --Pada VF input, Ukur voltage (plug X1 terminals 1,2,3), Jika tidak OK: » Kendurkan Screws pada VF terminals 1,2,3 » Cable rusak --Elevator masih tidak bergerak, 1510 masih aktif» Phase monitoring rusak, perbarui VF</p>

<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Error Messages</b>
	<p><b>C5:</b>Gangguan power supply</p> <p><b>A5:</b>Periksa power consumers lainnya(e.g. powered by the jalur sama) yang adalah penurunan kualitas pada drive power supply.</p> <p>Tips &amp; Tricks:</p> <p>Coba disconnect devices lainnya dari power line dan lihat jika masalah bertahan.</p>
1511	<p><b>E_FC_OUTPUT_LINE_SUPERVISION</b></p> <p>Tidak terdeteksi saat ini pada satu atau lebih drive inverter output phases ke motor</p>
	<p><b>C1:</b>Power connection antara drive inverter dan drive motor rusak atau hilang</p> <p><b>A1:</b>Periksa power wires dan connectors antara drive inverter dan drive motor</p>
1512	<p><b>E_FC_BRAKE_CHOPPER_SUPERVISION</b></p> <p>braking chopper pada drive inverter tidak bekerja tepat</p>
	<p><b>C1:</b>brake resistor tidak terinstal tepat</p> <p><b>A1:</b>periksa presence dan wiring of brake resistor</p>
	<p><b>C2:</b>brake resistor rusak</p> <p><b>A2:</b>Ganti brake resistor</p>
	<p><b>C3:</b>Optocoupler Gagal</p> <p><b>A3:</b>Ganti opto-coupler</p>
	<p><b>C4:</b>brake chopper rusak</p> <p><b>A4:</b>Ganti drive inverter (FC)</p>
1513	<p><b>E_FC_CONVERTER_UNDER_TEMPERATURE</b></p>
	<p><b>C1:</b>Temperature panas sink dibawah 10C</p> <p><b>A1:</b>Tidak ada</p>
1514	<p><b>E_FC_CONVERTER_OVERTEMPERATURE</b></p>

<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Error Messages</b>
	<p><b>C1:</b>Temperature pada heatsink lebih dari +75C  <b>A1:</b>periksa: cooling air flow. Periksa: sink tidak kotor. periksa: ambient temperature. Periksa: switching frequency tidak terlalu tinggi disbanding dengan ambient temperature dan motor load</p>
<b>1515</b>	<p><b>E_FC_MOTOR_STALLED</b>  load pada drive motor terlalu tinggi (deteksi dengan pengukuran pada drive inverter output saat ini)</p>
	<p><b>C1:</b>Driving mechanics menghambat atau mengunci  <b>A1:</b>Periksa driving mechanics utk blocking (e.g. gear pada geared drive, oiling). Periksa brake for proper opening.</p>
	<p><b>C2:</b>Tiba-tiba heavy load meningkat  <b>A2:</b>periksa utk diizinkan loading</p>
<b>1516</b>	<p><b>E_FC_MOTOR_OVERTEMPERATURE</b>  <b>C1:</b>Vacon frequency converter motor temperature model mendeteksi motor overheat- motor telah overloaded  <b>A1:</b>Periksa THMH sensor Pada ACVF. periksa cable connection. pastikan sensor KTY type. peiksa: Penurunan motor load. Pastikan: temperature model parameter jika motor tidak overheated</p>
<b>1517</b>	<p><b>E_FC_MOTOR_UNDERLOAD</b>  load pada drive motor terlalu rendah (terdeksi oleh pengukuran pada drive inverter output saat ini)</p>
	<p><b>C1:</b>Driving mechanics rusak  <b>A1:</b>Pastikan driving mechanics untuk breakage (e.g. gear at geared drive, ropes, etc.)</p>
<b>1518</b>	<p><b>E_FC_ANALOGUE_INPUT_FAULT</b></p>

<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Error Messages</b>
	<p><b>C1:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Salah analogue input polarity</li> <li>- Component gagal pada control board</li> <li>- Tidak relevan pada Schindler Closed Loop application</li> </ul> <p><b>A1:</b>Pastikan: polaritas pada analogue input; PAstikan: ganti frequency converter</p>
<b>1519</b>	<b>E_FC_OPTION_BOARD_IDENTIFICATION</b>
	<p><b>C1:</b>baca opsi frequency converter board gagal</p> <p><b>A1:</b>Pastikan: instalasi, jika instalasi tepat, ganti frequency converter.</p>
<b>1520</b>	<b>E_FC_10V_SUPPLY_REFERENCE</b>
	<p><b>C1:</b>+ 10 V reference shorted pada control board atau option board</p> <p><b>A1:</b>Pastikan: cabling from +10V reference voltage</p>
<b>1521</b>	<b>E_FC_24V_SUPPLY</b>
	<p><b>C1:</b>+ 24 V reference shorted pada control board atau option board</p> <p><b>A1:</b>Pastikan:cabling dari +24V reference voltage</p>
<b>1522</b>	<b>E_FC_EEPROM</b>
	<p><b>C1:</b>Parameter restoring error- interference rusak-component gagal</p> <p><b>A1:</b>Pastikan: saat gagal, reset Vacon frequency converter will automatically load parameter default settings.</p>
	<p><b>A2:</b>Check: semua costumer- specific parameter settings setelah komfirmasi, jika perlu reload them.</p>
	<p><b>A3:</b>Pastikan: jika kesalahan terjadi lagi, ganti converter</p>
<b>1523</b>	<b>E_FC_CHECKSUM</b>
	<p><b>C1:</b>Lihat 1522</p> <p><b>A1:</b>Lihat 1522</p>
	<p><b>A2:</b>Pastikan: semua parameter settings setelah reset.</p>



<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Error Messages</b>
	<b>A3:</b> Pastikan: jika kesalahan terjadi lagi, ganti frequency converter.
<b>1525</b>	<b>E_FC_MICROPROCESSOR_WATCHDOG</b>
	<b>C1:</b> FC Microprocessor hangup- interference salah- component gagal <b>A1:</b> Pastikan: reset kesalahan dan restart. Pastikan: jika kesalahan terjadi lagi pastikan frequency converter
<b>1526</b>	<b>E_FC_PANEL_COMMUNICATION</b>
	<b>C1:</b> Koneksi antara panel dan Vacon frequency converter tidak bekerja <b>A1:</b> Pastikan: panel- FC interface cable
<b>1527</b>	<b>E_FC_COMMUNICATION_ERROR</b> Eror pada internal communication pada drive inverter terjadi.
<b>1528</b>	<b>E_FC_MC_CURNT_DIFF</b> control deviation pada controller saat ini melebihi supervisor parameter is_diff_lim.
<b>1529</b>	<b>E_FC_THERMISTOR_PROTECTION</b>
	<b>C1:-</b> Thermistor input pada I/O-expander board terdeteksi meningkat pada motor temperature- tidak relevan untuk Schindler Closed Loop application <b>A1:</b> Pastikan: motor cooling and loading. pastikan: thermistor connection (jika thermistor input pada expander board tidak digunakan, it has to be bridged)
<b>1531</b>	<b>E_FC_ENCODER_PULSE_MISSING</b> Sinyal tidak valid dari drive motor encoder
	<b>C1:</b> Encoder signal rusak <b>A1:</b> Pastikan general wiring ke encoder
	<b>C2:</b> Encoder signal berisik <b>A2:</b> Periksa encoder signals utk termination tepat(terminating resistor)

<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Error Messages</b>
	<p><b>C3:</b>Encoder signal receiving stage rusak  <b>A3:</b>ganti electronics (e.g. option board atau bahkan entire drive inverter) pada corresponding device</p>
	<p><b>C4:</b>Encoder rusak  <b>A4:</b>ganti encoder</p>
	<p><b>C5:</b>Drive Parameter diatur salah  <b>A5:</b>Pastikan drive parameter (e.g. nominal frequency, impulse ratio etc.)</p>
	<p><b>C6:</b>rotation direction signaled oleh encoder (differential inputs) sebaliknya pada drive motor mains phase berurutan  <b>A6:</b>ganti encoder direction parameter (CF 16, PA 14)</p>
<b>1532</b>	<p><b>E_FC_ENCODER_DIRECTION</b>  rotation direction signal salah dari drive motor encoder</p>
	<p><b>C1:</b>rotation direction signaled oleh drive motor encoder (differential inputs) is contrary to the drive motor mains phase sequence  <b>A1:</b>Ganti encoder direction parameter (CF 16, PA 14)</p>
<b>1533</b>	<p><b>E_FC_SPEED_SUPERVISION</b>  Terlalu tinggi perbedaan antara referensi dan aktual car drive motor speed. actual speed berasal dari incremental encoder information.</p>
	<p><b>C1:</b>Driving mechanics menghambat atau bahkan blocked  <b>A1:</b>periksa brake utk proper opening. cek driving mechanics utk blocking (e.g. gear at geared drive, oiling). periksa utk keseimbangan berat salah pada car dan counterweight.</p>
	<p><b>C2:</b>Motor encoder parameters di set salah  <b>A2:</b>periksa encoder pulse number dan encoder direction.</p>
	<p><b>C3:</b>jika Modernization: speed regulation  <b>A3:</b>ajukan kembali commissioning instruction.</p>

<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Error Messages</b>
	<p><b>C4:</b> malfungsi pada motor encoder</p> <p><b>A4:</b> Ganti encoder.</p>
	<p><b>C5:</b> Overtraction condition terjadi: car mengangkat dengan counterweight tidak bergerak atau vice versa.</p> <p><b>A5:</b> Pastikan car dan counterweigh bergerak bebas dan ydaik terpengaruh oleh rail yg sejajar atau obstacles.</p>
<b>1536</b>	<b>E_FC_ANALOG_INPUT_UNDER_CURRENT</b>
	<p><b>C1:</b> saat ini dalam analog input line dibawah 4 mA. Signal source gagal. Control cable rusak.</p> <p><b>A1:</b> Periksa: mechanical break. Periksa: pastikan motor tidak jalan pada limit saat ini. Periksa: peningkatan Parameter 11.8 Speed ErrorLim tanpa surpassing 1/3 of rated output frequency.</p>
<b>1537</b>	<b>E_FC_LN_CHOKE_OVERTEMPERATURE</b>
	Overtemperature dari line terdesak
<b>1538</b>	<b>E_FC_FAN_ERROR</b>
	fan pada inverter tidak berjalan
<b>1541</b>	<b>E_FC_EXTERNAL_FAULT</b>
	<p><b>C1:</b> deteksi kesalahan dari external fault digital input</p> <p><b>A1:</b> Periksa: external fault circuit atau device.</p>
<b>1542</b>	<b>E_FC_TOO_HIGH_OR_TOO_LOW_SPEED_AT_TARGET_PHSx_RISING</b>
	Terlalu tinggi respectively terlalu rendah car speed terdeteksi sementara car is landing pada lantai
	<p><b>C1:</b> Malfunction of car position detection</p> <p><b>A1:</b> Check hoistway information system (e.g. vanes, PHS)</p>
	<p><b>C2:</b> keseimbangan buruk pada car dan counterweight</p> <p><b>A2:</b> Periksa balancing menurut instruksi manual (TK)</p>
	<p><b>C3:</b> Terlalu tinggi traction slip</p> <p><b>A3:</b> Periksa traction means utk gesekan cukup</p>

<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Error Messages</b>
	<b>C4:</b> kenakan traction means <b>A4:</b> periksa traction means utk dikenakan
<b>1544</b>	<b>E_FC_WRONG_PHSx_SEQUENCE</b>  <b>C1:</b> FC menerima kesalahan PHSx logical signal sequence dari car processor - pertama PHSx naik, terakhir PHSx-meningkatnya hilang- utk naik atau utk jatuh PHSx signals satu stelah yg lainnya telah diterima  <b>A1:</b> Periksa: Car HW/ SW eror. Periksa: PHS light barrier. Periksa: PHS 1/2 supply. Periksa: EMI. Periksa: floor (level) flags
	<b>C2:</b> Car processor (SDIC) logical eror  <b>A2:</b> Periksa: PHS sensor dan jarak ke floor level flags. cek: 24 V supply. cek: SDIC wiring. cek: SDIC board
<b>1548</b>	<b>E_FC_MOTOR_CURRENT_SUPERVISION</b>
	<b>C1:</b> Saat ini Motor(in one or more phases) dibawah nilai yg diharapkan  <b>A1:</b> Periksa: wiring antara FC dan output contactors, main contacts. Periksa: main contactors, main contacts. Periksa: wiring antara output contactors dan motor. Check: motor
<b>1551</b>	<b>E_FC_SPEED_REFERENCE</b>
	<b>C1:</b> coba utk mengganti speed pada fly jika tidak di terima oleh FC. FC memulai emergency stop.  <b>A1:</b> Cek: SCIC (S00x) software version (Logical error)
	<b>C2:</b> Elevator controller (EC) logical error.(new speed level= ZERO, evakuasi atau TIDAK DIKETAHUI)
<b>1554</b>	<b>E_FC_BRAKING_RESISTOR_OVERTEMPERATURE</b>
	<b>C1:</b> FC (Close Loop) Braking resistor overtemperature  <b>A1:</b> PERIKSA: Brake resistor temperature, wiring dan/atau the bi- metal itu sendiri

<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Error Messages</b>
<b>1555</b>	<p><b>E_FC_HEARTBEAT</b></p> <p>drive node telah diakui hilang dari komunikasi ke elevator main control.CATAT,error terutama terjadi bersamaan dengan errors lainnya. Harap periksa pesan log first utk laporan errors lainnya.</p>
	<p><b>C1:</b>Drive node tidak tersambung (e.g. CAN bus)</p> <p><b>A1:</b>sambung ulang node</p>
	<p><b>C2:</b>Data transmission gagal (e.g. CAN bus)</p> <p><b>A2:</b>periksa general data line connection.cek utk data line termination yang tepat(jumper dan switch, jika ada) utk semua devices (PCBs) hubungkan ke data bus.periksa shielding pada data line (if present).periksa utk gangguan EMC.</p>
	<p><b>C3:</b>power supply tidak ada atau buruk pada elevator main control</p> <p><b>A3:</b>periksa power supply</p>
	<p><b>C4:</b>Elevator main control rusak</p> <p><b>A4:</b>Ganti hardware yang sesuai</p>
<b>1556</b>	<p><b>E_FC_OUTPUT_CONTACTORS_SUPERVISOR_PERSISTENT</b></p> <p>Satu atau lebih drive main contactor tidak bekerja sesuai harapan.</p>
	<p><b>C1:</b>contactor feedback signal rusak</p> <p><b>A1:</b>cek pada service interface menu (e.g. 723 atau 30623) utk state of the contactor feedback signal.cek general wiring of contactor feedback signal (e.g. to DIN1 and DIN2 of drive) Lakukan manual reset masing-,asing lakukan persistent fatal error reset prosedur utk mengatur elevator kembali ke operation.</p>

**C2:**contactor rusak (e.g. contacts stuck together)

**A2:**ganti contactor yang rusak(e.g. SFx, SHx, SB).

Lakukan manual reset masing-masing lakukan prosedur persistent fatal error reset utk mengatur elevator kembali dalam operasi.

Priansyah F481

Code	Frequency Converter Error Messages
	<p><b>C3:</b>contactor control electronics rusak</p> <p><b>A3:</b>ganti electronics yang rusak(PCB, e.g. MCCE). lakukan manual reset lakukan masing-masing prosedur persistent fatal error reset utk mengatur elevator kembali dalam operasi.</p>
	<p><b>C4:</b>beberapa drive types tidak memiliki dedicated logical input (HW) mencerminkan state pada safety circuit yang digunakan untuk menentukan gagal pada satu drive main contactors.</p> <p>drives menginformasikan dengan data telegram (e.g. CAN) dari elevator main control tentang state pada safety circuit. safety circuit terbuka tapi disebutkan telegram tidak terkirim.</p> <p><b>A4:</b>periksa general data line connection.pastikan utk data line termination yg tepat(jika ada) pada semua devices hubungkan ke data bus.periksa shielding pada data line (jika ada lakukan manual reset lakukan masing-masing prosedur persistent fatal error reset utk mengatur elevator kembali dalam operasi</p>
1557	<p><b>E_FC_OUTPUT_CONTACTORS_SUPERVISOR</b></p> <p>Satu atau lebih drive main contactor tidak berkerja sesuai harapan.Catat, pesan eror ini mungkin log-in di drive types tertentu setelah terbuka dari safety circuit.Jika tidak ada real contactor error ada kecualai diterima oleh subsequent logging pada error 1556.</p>
	<p><b>C1:</b>Safety circuit terbuka</p> <p><b>A1:</b>saat safety circuit terbuka tanpa diharapkan periksa elevator message log untuk laporan pesan sebelumnya untuk mengenali akar penyebab masalah</p>
	<p><b>C2:</b>The contactor feedback signal rusak</p> <p><b>A2:</b>periksa service interface menu (e.g. 723 or 30623) untuk status pada contactor feedback signal. periksa general wiring pada contactor feedback signal (e.g. to DIN1 dan DIN2 of drive)</p>

C3:contactor rusak (e.g. contacts berhenti bersamaan)

A3:ganti defective contactor (e.g. SFx, SHx)

Priansyah F481

<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Error Messages</b>
<b>1559</b>	<p><b>E_FC_POSITION_CORRECTION</b></p> <p><b>C1:</b>Too high position correction error requested by the EC.FC initiates an stop.</p> <p><b>A1:</b>Check: Par. 11.2 PosCorrectLim and s-curve parameters (max. jerks, max. acceleration, rated speed).</p>
	<p><b>C2:</b>terlalu tinggi jerk dn /atau nilai akselerasi yg digunakan. (Par. 1.10, 1.11, 4.2, 4.3, 4.10...4.13).</p> <p><b>A2:</b>periksa: untuk closed loop application ke nilai max.ke Par. 1.10, 1.11, 4.2, 4.3 4.10...4.13), batasan dikenakan oleh mechanics</p>
	<p><b>C3:</b>Car ropes slips over the traction pulley</p> <p><b>A3:</b>periksa: elevator mechanics (brake, ropes, pulley, etc.)</p>
	<p><b>C4:</b>EC shaft image</p>
<b>1564</b>	<p><b>E_FC_MECHANICAL_BRAKE_KBKB1</b></p> <p>Gagal pada brake, deteksi pada brake contact KB/KB1.</p> <p><b>C1:</b>brake tidak berfungsi</p> <p><b>A1:</b>Fugsi test ukur: Reset elevator dalam normal mode » tekan reset » jalankan menu 101 (BAB 4.9) » pindah ke semua floors Selalu minta support, bahkan jika elevator (temporari) fungsi kembali</p> <p>Tips &amp; Tricks: Here, attempt to make the elevator available to the customer again, at least temporarily</p>

Code	Frequency Converter Error Messages
	<p><b>C2:</b>Supply pada masalah brake , kedua contactors melaporkan status salah pada saat bersamaan. Brake tidak energized. Brake terbuka hanya sebagian.</p> <p><b>A2:Measure:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>--pastikan KB signals pada menu 724 (lihat BAB 4.7)</li> <li>--periksa wiring</li> <li>--periksa brake</li> </ul> <p><b>diodes Tips &amp; Tricks:</b> Broken off, chafed through, inadequate insulation, etc.</p>
	<p><b>C3:</b>VF rusak</p> <p><b>A3:</b>Perbarui VF</p>
	<p><b>C4:</b>brake position feedback signal(s) KB/KB1 is/are rusak</p> <p><b>A4:</b>Rusaknya brake contacts Hal ini diperlukan untuk special tool dan training yang sesuai Ukur:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>--pindahkan elevator ke hoistway head gunakan control travel mode (HMI menu 102)</li> <li>--atur KB contacts, lihat J 635097 untuk mengatur regulation</li> <li>--jika setting tidak berhasil: » KB/KB1 rusak</li> </ul> <p>Tips &amp; Tricks: When setting the contacts, it may become apparent that the brakes are no longer OK. In that case, the entire brake must be renewed. Possibly also check the brake voltage.</p>
1565	<p><b>E_FC_MECHANICAL_BRAKE_KB2</b> gagal brake, terdeteksi pada brake contact KB2.</p>
1567	<p><b>E_FC_STANDSTILL</b> Encoder signals a motor movement while the elevator is stationary with the brakes applied (in closed loop operation).</p>
	<p><b>C1:</b>The brake is not fully closed.</p> <p><b>A1:</b>Check the brake (for example, the temperature may be too high).</p>

<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Error Messages</b>
	<p><b>C2:</b>encoder signal rusak  <b>A2:</b>periksa encoder wiring.</p>
	<p><b>C3:</b> OPTAx I/O board pada ACVF rusak.  <b>A3:</b>periksa I/O board dan, jika perlu, ganti ACVF.</p>
	<p><b>C4:</b>encoder rusak.  <b>A4:</b>Peiksa encoder dang anti jika perlu.</p>
	<p><b>C5:</b>pastikan jika eror 1567 telah terjadi lebih atau kurang secara bersamaan dengan eror 2418 dari elevator control. Jika ya, ini mungkin menunjukan masalah dengan versi &lt; V2.39 pada ACVF control SW.  <b>A5:</b>Update ACVF control SW dengan versi terakhir.</p>
<b>1568</b>	<p><b>E_FC_MECHANICAL_BRAKE_PERSISTENT</b></p> <p>Eror ini terjadi jika drive melaporkan sebuah KB/KB1 gagal dan akibatnya safety circuit tidak terbukan. Ini tidak konsisten dan berbahaya yang dapat menyebabkan kemudi car dengan kesalahan break. elevator terblokir.</p> <p><b>C1:</b>terlalu banyak brake salah (KB and KB1) terjadi dalam batas waktu tertentu (aturan,lebih dari 3 faults per 100 trips).</p> <p><b>A1:</b>test fungsi  Ukur:  --Reset elevator dalam normal mode  » tekan reset  » jalankan menu 101 (section 4.9)  » pindak ke semua floors  --Selalu minta support, bahkan jika elevator (temporarily) fungsi kembali  Tips &amp; Tricks:  Here, attempt to make the elevator available to the customer again, at least temporarily.</p>

Code	Frequency Converter Error Messages
	<p><b>C2:</b>banyak brake rusak (KB and KB1) terjadi dalam batas waktu tertentu (sebagai aturan, lebih dari 3 kerusakan per 100 trips).</p> <p><b>A2:</b>kerusakan brake contacts Measure: --gerakkan elevator ke hoistway head menggunakan control travel mode (HMI menu 102, Lihat BAB 4.9.3) --atur KB contacts, Lihat J 635097 untuk mengatur regulation --jika setting tidak berhasil maka: » KB/KB1 rusak</p> <p>Tips &amp; Tricks: When setting the contacts, it may become apparent that the brakes are no longer OK. In that case, the entire brake must be renewed. Possibly also check the brake voltage.</p>
	<p><b>C3:</b> banyak brake rusak (KB and KB1) terjadi dalam batas waktu tertentu (sebagai aturan, lebih dari 3 kerusakan per 100 trips).</p> <p><b>A3:</b>kerusakan cable connections Measure: --periksa KB signals pada menu 725 (Lihat BAB 4.7) --cek wiring</p> <p>Tips &amp; Tricks: Broken off, chafed through, inadequate insulation, etc.</p>
	<p><b>C4:</b>Invalid drive frequency converter (FC) software terinstal.</p> <p><b>A4:</b>Update software of drive frequency converter (FC) dan software yang sesuai pada elevator main controller (SCPU).</p>
	<p><b>C5:</b>banyak brake rusak (KB and KB1) terjadi dalam batas waktu tertentu (sebagai aturan, lebih dari 3 kerusakan per 100 trips).</p> <p><b>A5:</b>cek VF Measure: --perbarui VF</p>
1569	E_FC_UF_CURVE

<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Error Messages</b>
<b>1570</b>	<p><b>E_FC_MECHANICAL BRAKE_KB</b> kegagalanbrake, terdeteksi pada brake contact KB.</p> <p><b>C1:</b>Too many brake faults (KB and KB1) have occurred within a particular time limit (as a rule, more than three faults per 100 trips).</p> <p><b>A1:</b>Function test Measure: --Reset elevator in normal mode » Press reset » Run menu 101 (section 4.9) » Move to all floors --Always request support, even if the elevator (temporarily) functions again. Tips &amp; Tricks: Here, attempt to make the elevator available to the customer again, at least temporarily.</p>
	<p><b>C2:</b>Too many brake faults (KB and KB1) have occurred within a particular time limit (as a rule, more than three faults per 100 trips).</p> <p><b>A2:</b>Faulty brake contacts It is necessary to have a special tool and corresponding training Measure: --Move elevator to hoistway head using control travel mode (HMI menu 102, see section 4.9.3) --Set KB contacts, see J 635097 for the setting regulation --If setting is not successful then: » KB/KB1 defective Tips &amp; Tricks: When setting the contacts, it may become apparent that the brakes are no longer OK. In that case, the entire brake must be renewed. Possibly also check the brake voltage</p>

<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Error Messages</b>
	<p><b>C3:</b>Too many brake faults (KB and KB1) have occurred within a particular time limit (as a rule, more than three faults per 100 trips).</p> <p><b>A3:</b>Defective cable connections Measure: Check KB signals in menu 724 (see section 4.7) Check wiring</p>
	<p><b>C4:</b>brake position feedback signal KB bermasalah</p> <p><b>A4:</b>periksa brake contact KB atas kotoran. periksa general wiring KB.</p>
	<p><b>C5:</b>Brake hanya terbuka sebagian</p> <p><b>A5:</b>periksa brake supply voltage</p>
	<p><b>C6:</b>brake secara mekanis disesuaikan secara buruk</p> <p><b>A6:</b>ganti brake</p>
	<p><b>C7:</b>rusak VF</p> <p><b>A7:</b>periksa VF Measure: --perbarui VF</p>
1571	<p><b>E_FC_MECHANICAL BRAKE KB1</b></p> <p>Kegagalan brake, terdeteksi pada brake contact KB1.</p> <p>lihat C&amp;A of 1570 E_FC_MECHANICAL BRAKE KB.</p>
1572	<p><b>E_FC_MECHANICAL BRAKE KBKB1_PERSISTENT_FATAL</b></p> <p>Too many brake failures (KB and KB1) have occurred within a certain limit of trips (typically &gt; 3 failures/100trips). The elevator is blocked.</p> <p>See C&amp;A of 1570 E_FC_MECHANICAL BRAKE KB.</p>
1573	<p><b>E_FC_MECHANICAL BRAKE KB_PERSISTENT_FATAL</b></p> <p>Telalu banyak kegagalan brake (KB) terjadi dalam batasan trip tertentu (khususnya &gt; 3 kegagalan/100trips).elevator terblokir.</p> <p>lihat C&amp;A of 1570 E_FC_MECHANICAL BRAKE KB.</p>

<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Error Messages</b>
<b>1574</b>	<b>E_FC_MECHANICAL_BRAKE_KB1_PERSISTENT_FATAL</b> Terlalu banyak kegagalan brake (KB1) telah terjadi dalam batasan trip tertentu (khususnya > 3 kegagalan/100trips). Elevator terblokir.  lihat C&A of 1570 E_FC_MECHANICAL_BRAKE_KB.
<b>1575</b>	<b>E_FC_WRONG_PHNRx_SEQUENCE</b> drive frequency converter menerima inconsistent relevel zone signal sequence dari shaft information system (e.g. 2 kali rising edge dari PHNR_U atau PHNR_D).  <b>C1:</b> alignment buruk PHNR_U/PHNR_D sensors <b>A1:</b> periksa posisi PHNR_U/PHNR_D sensors  <b>C2:</b> kotoran pada vanes <b>A2:</b> bersihkan vanes dalam hoistway  <b>C3:</b> sinyal buruk melalui sumber cahaya external <b>A3:</b> Periksa shielding yang tepat dari sunlight (glass shaft)  <b>C4:</b> masalah komunikasi, EMC <b>A4:</b> Check communication on CAN bus (SDIC)
<b>1576</b>	<b>E_FC_RELEVELING_DISTANCE_EXCEEDED</b> The drive frequency converter (FC) tidak dapat mensejajarkan car pada lantai karna jarak relevelling melebihi maximum  <b>C1:</b> Parameter 'max releveling distance' salah <b>A1:</b> periksa parameter 'max releveling distance' pada drive frequency converter. Nilai harus 1.3 hingga 1.5 kali lebih besar dari rope elongation maximum yang disyorkan pada instalasi khusus.

<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Error Messages</b>
	<p><b>C2:</b>alignment/posisi PHNR_U/PHNR_D sensors buruk</p> <p><b>A2:</b>Periksa posisi PHNR_U/PHNR_D sensor.pastikan displacement pada releveling sensors (PHNR_U/PHNR_D) sesuai skema. Mereka harus tidak aktif saat car sekitar 15 mm dibawah atau diatas floor level.</p>
<b>1577</b>	<p><b>E_FC_RPM_IDENT_STOPPED</b></p> <p>learning procedure pada drive motor revolution parameter (RPM) telah digagalkan.</p>
	<p><b>C1:</b>fitter telah dibatalkan learning procedure melalui interaksi pada user interface</p> <p><b>A1:</b>tidak ada</p>
	<p><b>C2:</b>Mal manipulation oleh fitter. Dua trip berturut-turut kearah yang sama telah dilakukan.</p> <p><b>A2:</b>ikuti instruksi J42101241 (V3 atau terbaru) 'Biodyn XX C/P BR Commissioning' atau TK.</p>
	<p><b>C3:</b>The safety circuit terbuka tanpa terduga</p> <p><b>A3:</b>Periksa dimana safety circuit telah terbuka. Singkirkan Masalah. Restart drive motor revolution parameter learning procedure</p>
<b>1578</b>	<p><b>E_FC_RPM_IDENT_FAILED</b></p> <p>Learning procedure pada drive motor revolution parameter (RPM) tak berhasil. Gagal setelah 10 siklus trip berturut-turut (travel ke atas dan ke bawah). Ingat, tak ada parameter yang akan ditimpas.</p>
	<p><b>C1:</b>manipulation oleh fitter. Destinasi yang berbeda per arah travel dimasukkan saat learning procedure.</p> <p><b>A1:</b>ikuti instruksi J42101241 (V3 atau terbaru) 'Biodyn XX C/P BR Commissioning' atau TK.</p>

Code	Frequency Converter Error Messages
	<p><b>C2:</b> nilai initial salah drive motor revolution parameter (CF16 PA38) diatur untuk learning procedure.</p> <p><b>A2:</b> ikuti instruksi J42101241 (V3 atau lebih) 'Biodyn XX C/P BR Commissioning' atau TK.</p>
	<p><b>C3:</b> learning procedure tidak dapat membawa delta trip time (perbedaan waktu terukur pada trip dalam arah ke atas dan ke bawah) di bawah batas tertentu..</p> <p><b>A3:</b> ikuti instruksi J42101241 (V3 atau terbaru) 'Biodyn XX C/P BR Commissioning' atau TK.</p>
	<p><b>C4:</b> Learning procedure tidak dapat membawa delta nominal speed (perbedaan measured actual car speed dibanding dengan referensi kecepatan car) di bawah batas tertentu</p> <p><b>A4:</b> ikuti instruksi J42101241 (V3 atau terbaru) 'Biodyn XX C/P BR Commissioning' atau TK.</p>
<b>1579</b>	<p><b>E_FC_IDENT_LOW_TORQUE</b></p> <p>Learning procedure pada drive motor revolution parameter (RPM) gagal. Gagal setelah satu test cycle (travel ke atas dan ke bawah) karena torque yang dibutuhkan terukur oleh system tidak ada. Ingat, tak ada parameter yang akan ditimpa.</p>
	<p><b>C1:</b> Keseimbang car atau absence yang buruk pada friksi mekanis umum (sistem dengan efisiensi rendah)</p> <p><b>A1:</b> Muatkan car dengan nominal load. Restart drive motor revolution parameter learning procedure</p>
<b>1580</b>	<p><b>E_FC_CURNT_DIFF</b></p> <p>The control deviation of the mains current controller exceeds the supervisor parameter im_diff_lim.</p>
<b>1581</b>	<p><b>E_FC_IGBT_OVERTEMPERATURE</b></p> <p>Overtemperature pada IGBT power module</p>

<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Error Messages</b>
<b>1589</b>	<p><b>E_FC_MISSING_SAFETY_CHAIN_SUPPLY</b>            Saat memulai trip (saat motor dan brake contactors teraktivasi) drive telah terdeteksi safety circuit terinterupsi</p> <p><b>C1:</b>Safety circuit signal bermasalah  <b>A1:</b>Periksa safety circuit wiring antara elevator control dan drive</p> <p><b>C2:</b>Trip telah dimulai sebelum pintu selesai bouncing setelah mencapai posisi tertutup  <b>A2:</b>Tingkatkan parameter start delay (menu CF 03)</p> <p><b>C3:</b>JEM pada PEBO (SNGL, SEM) di posisi yang salah  <b>A3:</b>ganti JEM ke posisi OFF</p>
<b>1590</b>	<p><b>E_FC_DRIVE_START_ANGLE_IDENT_FAILED</b>            Sementara memulai trip drive mendeteksi kesalahan identifikasi pada start angle. Fatal setelah 3 kali/h</p>
<b>1594</b>	<p><b>E_FC_HW_ERROR</b>            HW failure of the converter detected.</p>
<b>1595</b>	<p><b>E_FC_HW_MISMATCH</b>            The configuration does not match with recognized hardware.</p>
<b>1596</b>	<p><b>E_FC_SW_WARNING</b>            The software detected an exceptional behavior of the SW or the HW.</p>
<b>1597</b>	<p><b>E_FC_MEMORY_ERROR</b>            Incorrect memory access.</p>
<b>1599</b>	<p><b>E_FC_INVERTER_INTERNAL_FAILURE</b>            The drive inverter has an internal problem. See extra info for more information.</p> <p>Cause according extra info.            Action according extra info.</p>

<b>Code</b>	<b>SEM Messages</b>
1601	E_SEM_GENERAL_ERROR
<b>Code</b>	<b>Chip Card (SIM card) Messages</b>
1901	<p><b>E_CHIP_CARD_WRONG_DEVICE</b></p> <p>elevator main controller memiliki masalah internal software mengakses SIM card</p> <p><b>C1:</b>Internal elevator main controller software error  <b>A1:</b>Upgrade elevator main controller software (SDIC)</p>
1902	<p><b>E_CHIP_CARD_FILE_NOT_FOUND</b></p> <p>elevator main controller mengharap file tertentu pada SIM card. Sedikitnya satu file yang diharapkan hilang.</p> <p><b>C1:</b>SIM card dengan versi software dimasukan  <b>A1:</b>periksa versi SIM card software. peroleh SIM card yang benar, masukan dan lakukan elevator main controller reset.</p>
1904	<p><b>E_CHIP_CARD_NOT_FORMATED</b></p> <p>SIM card dimasukan ke elevator main controller board tidak terformat.</p> <p><b>C1:</b>SIM card tidak terformat  <b>A1:</b>peroleh SIM card yang tepat , masukan dan lakukan elevator main controller reset.</p>
1905	<p><b>E_CHIP_CARD_NO_OR_NO_SCHINDLER_CARD</b></p> <p>Tidak ada atau invalid SIM card dimasukan pada elevator main controller board.</p> <p><b>C1:</b>tidak ada SIM card dimasukan  <b>A1:</b>peroleh SIM card yang tepat, masukan dan lakukan elevator main controller reset.</p> <p><b>C2:</b>The SIM card is inserted wrongly  <b>A2:</b>Remove SIM card, insert it correctly and perform a elevator main controller reset.</p>

<b>Code</b>	<b>Chip Card (SIM card) Messages</b>
	<p><b>C3:</b>tidak ada Schindler SIM card dimasukan</p> <p><b>A3:</b>Peroleh SIM card yg tepat, masukan dan lakukan elevator main controller reset.</p>
<b>1906</b>	<p><b>E_CHIP_CARD_READING_ERROR</b></p> <p>Terdapat masalah pembacaan SIM card. ingat, eror ini khususnya berkaitan eror SIM card lain.</p>
	<p><b>C1:</b> Pembacaan SIM card error</p> <p><b>A1:</b>Periksa error log atas eror SIM card lain. Harap lihat penyebab dan tindakan yang sesuai. Jika tak ada eror lain dilaporkan, ganti SIM card</p>
<b>1907</b>	<p><b>E_CHIP_CARD_WRITING_ERROR</b></p> <p>Terdapat masalah penulisan ke SIM card. Ingat, eror ini khususnya berkaitan eror SIM card lain.</p>
	<p><b>C1:</b>Penulisan SIM card error</p> <p><b>A1:</b>Periksa error log atas eror SIM card lain. Harap lihat penyebab dan tindakan yang sesuai. Jika tak ada eror lain yang dilaporkan, ganti SIM card</p>
<b>1908</b>	<p><b>E_CHIP_CARD_WRONG_FILE_SYSTEM_VERSION</b></p> <p>Invalid Schindler SIM card dimasukan ke elevator main controller board.</p>
	<p><b>C1:</b>SIM card memiliki versi sistem file yang dengan format data yang salah. Ini berarti SIM card tidak memiliki data (e.g. FC parameters) sesuai harapan oleh elevator main controller (SDIC).</p> <p><b>A1:</b>Peroleh SIM card yang tepat, masukkan dan lakukan elevator main controller reset.</p>

<b>Code</b>	<b>Trip Manager Messages</b>
<b>2002</b>	<p><b>E_TRIP_LEARNING_LEVEL_MISSING</b></p> <p>Jumlah floor levels terhitung saat learning trip ke arah atas tidak sesuai dengan yang terhitung dengan pemeriksaan dalam arah ke bawah.</p>

<b>Code</b>	<b>Trip Manager Messages</b>
	<p><b>C1:</b>Alignment buruk pada floor sensor dengan magnet (KS) atau PHS flags dalam shaft</p> <p><b>A1:</b>Pemeriksaan alignment magnets (KS) atau PHS flags. Periksa posisi sensor lantai. Periksa magnet ke jarak</p>
	<p><b>C2:</b>Transmisi floor sensor signal buruk</p> <p><b>A2:</b>Periksa general electrical wiring pada floor sensor signal (e.g. koneksi pada KS/PHS, pada SDIC, ..)</p>
	<p><b>C3:</b>Floor sensor(s) rusak</p> <p><b>A3:</b>ganti floor sensor(s)</p>
	<p><b>C4:</b>Input bermasalah pada interface board (PCB) untuk floor sensor</p> <p><b>A4:</b>Ganti interface board (SDIC)</p>
<b>2003</b>	<b>E_TRIP_LEARNING NUMBER OF LEVELS VARY</b>
	<p><b>C1:</b>Jumlah floor levels terhitung saat learning trip ke arah atas tidak sesuai dengan yang terhitung saat fase pemeriksaan ke arah bawah.</p> <p><b>A1:</b>Periksa magnet / PHS flag. Periksa KS / PHS sensors / cable</p>
<b>2004</b>	<b>E_TRIP_LEARNING LEVEL OUTSIDE ARRAY LIMITS</b> Mengindikasi bahwa jumlah learned floors tiadk valid
	<p><b>C1:</b>Jumlah learned floors melebihi max floors terdukung oleh elevator system</p> <p><b>A1:</b>Periksa jumlah door zone indicators dalam hoistway (e.g. magnets, vanes)</p>
	<p><b>C2:</b>Jumlah learned floors tidak sesuai dengan commissioning data</p> <p><b>A2:</b>Crosscheck jumlah door zone indicators dalam hoistway (e.g. magnets, vanes) dengan jumlah lantai yang diizinkan sesuai commissioning data</p>
<b>2005</b>	<b>E_TRIP_POSITION_TARGET_NOT_REACHED</b> Elevator selesai melakukan trip namun car disinyalir oleh hoistway information system untuk tak berada di door zone.

<b>Code</b>	<b>Trip Manager Messages</b>
	<p><b>C1:</b>Perbedaan Penyebab</p> <p><b>A1:</b>Periksa elevator message log untuk laporan pesan sebelumnya guna menentukan akar penyebab masalah.</p>
	<p><b>C2:</b>Signal of door zone detection bermasalah</p> <p><b>A2:</b>Periksa door zone sensor (e.g. PHSx) dan wiring.</p>
<b>2006</b>	<b>E_TRIP_WARNING E_TRIP_POSITION_TARGET_NOT REACHED</b>
<b>2007</b>	<p><b>E_TRIP_POSITION_MOVE_NOT_IN_DOOR_ZONE</b></p> <p>Elevator bertujuan memulai trip saat car tak terdeteksi untuk berada di lantai. Ingat, eror ini hanya terjadi saat tidak dalam operasi manual trip (e.g. inspeksi)</p>
	<p><b>C1:</b>Perbedaan penyebab</p> <p><b>A1:</b>Periksa elevator message log untuk laporan pesan sebelumnya</p>
	<p><b>C2:</b>Kegagalan pada door zone detection dari hoistway information system</p> <p><b>A2:</b>Periksa door zone detection pada hoistway information system (e.g. PHSx, mechanical adjustment, defective sensor etc)</p>
<b>2008</b>	<b>E_TRIP_SYNCHRO_ROUGH_POSITION_STATE_ERROR</b>
	<p><b>C1:</b>Sinkronisasi atau (di bawah kondisi tertentu) service trip telah menerima inconsistent KSE update</p> <p><b>A1:</b>Periksa KSE magnets.Periksa KSE magnet switch.Lakukan kembali learning trip</p>
<b>2009</b>	<b>E_TRIP_WARNING_TRIP_SYNCHRO_ROUGH_POSITION_STATE_ERROR</b>
<b>2010</b>	<b>E_TRIP_LEARNING_DIRECTION_UNKNOWN_RECEIVED</b>
	<p><b>C1:</b>Saat learning trip, arah travel menjadi tak dikenal. Hal ini dapat terjadi jika beberapa eror serius dalam elevator system terjadi. Trip diberhentikan.</p> <p><b>A1:</b>Awali learning trip baru</p>

<b>Code</b>	<b>Trip Manager Messages</b>
<b>2011</b>	<b>E_TRIP_LEARNING_WRONG_MAGNET_ORDER</b>  <b>C1:</b> Kegagalan reveling
<b>2012</b>	<b>E_TRIP_RELEVELING_FATAL_ERROR</b>  <b>C1:</b> Kegagalan releveling disebabkan oleh safety chain opening <b>A1:</b> Periksa: Safety Chain Circuit; SUET
<b>2060</b>	<b>E_TRIP_LEARNING_MINIMAL_TRAVEL_DISTANCE</b>  <b>C1:</b> Jarak antara dua flags (floors) lebih sedikit dari jarak traveling minimum yang diizinkan (300mm) <b>A1:</b> Periksa jarak flag, posisi PHS
<b>2061</b>	<b>E_TRIP_LEARNING_INTOLERABLE_FLAG_LENGTH</b> Terdeteksi door zona terlalu panjang atau pendek.Ingat, eror ini khususnya dilaporkan pada learning travel.  <b>C1:</b> Tacho factor atau drive pulley diameter invalid <b>A1:</b> Periksa parameter yang sesuai untuk nilai yang tepat  <b>C2:</b> Signal of door zone detection bermasalah <b>A2:</b> Periksa door zone sensor (e.g. PHS)  <b>C3:</b> Panjang Flag diluar range <b>A3:</b> Instal flag yang tepat
<b>2062</b>	<b>E_TRIP_LEARNING_UPPER_FLAG_EDGE_ALREADY_SET</b>  <b>C1:</b> Aplikasi EC mencoba mengatur nilai untuk upper flag yang telah diatur. Ini hanya dapat terjadi jika kita tidak mengizinkan overwriting pada shaft image (e.g. saat travel ke atas, dimana nilai seharusnya tidak diatur sebelum). <b>A1:</b> Lakukan kembali learning trip  <b>C2:</b> Gangguan EMC?
<b>2063</b>	<b>E_TRIP_LEARNING_UPPER_FLAG_EDGE_NOT_SET</b>  <b>C1:</b> Aplikasi EC gagal mengatur upper flag untuk level <b>A1:</b> Lakukan kembali learning trip

<b>Code</b>	<b>Trip Manager Messages</b>
<b>2064</b>	<p><b>E_TRIP_LEARNING_LOWER_FLAG_EDGE_ALREADY_SET</b></p> <p><b>C1:</b>Aplikasi EC mencoba mengatur nilai untuk lower flag yang telah diatur. Ini hanya dapat terjadi jika kita tidak mengizinkan overwriting pada shaft image (e.g. saat travel ke atas, dimana nilai seharusnya tidak diatur sebelumnya).</p> <p><b>A1:</b>Lakukan kembali learning trip</p> <p><b>C2:</b>Kemungkinan masalah dengan shaft info circuit? (PHS, light barrier, magnet switch)</p> <p><b>C3:</b>Gangguan EMC?</p>
<b>2065</b>	<p><b>E_TRIP_LEARNING_LOWER_FLAG_EDGE_NOT_SET</b></p> <p><b>C1:</b>Aplikasi EC gagal mengatur lower flag untuk level</p> <p><b>A1:</b>Lakukan kembali learning trip</p> <p><b>C2:</b>Masalah dengan shaft info circuit? (PHS, light barrier, magnet switch)</p> <p><b>C3:</b>Gangguan EMC?</p>
<b>2066</b>	<p><b>E_TRIP_LEARNING_INVALID_DOOR_ENTRANCE_SIDE</b></p> <p><b>C1:</b>Aplikasi EC mencoba mengatur door side yang tak diizinkan (tak sama dengan 'already set', nilai invalid adalah masalahnya.).</p> <p><b>A1:</b>Lakukan kembali learning trip</p> <p><b>C2:</b>Masalah dengan shaft info circuit? (PHS, light barrier, magnet switch)</p> <p><b>C3:</b>Gangguan EMC?</p>
<b>2067</b>	<p><b>E_TRIP_LEARNING_DOOR_ENTRANCE_SIDE_NOT_SET</b></p> <p><b>C1:</b>Aplikasi EC gagal mengatur door side untuk level.</p> <p><b>A1:</b>Periksa flags; Periksa light barrier cable; Periksa encoder; Lakukan kembali learning trip</p>

<b>Code</b>	<b>Trip Manager Messages</b>
<b>2068</b>	<b>E_TRIP_LEARNING_DOOR_ENTRANCE_SIDE_ALREADY_SET</b>  <b>C1:</b> Aplikasi EC mencoba mengatur door entrance side yang telah diatur. <b>A1:</b> Periksa flags; Periksa light barrier cable; Periksa encoder; Lakukan kembali learning trip
<b>2069</b>	<b>E_TRIP_LEARNING_INVALID_LOWER_FLAG_EDGE</b>  <b>C1:</b> Aplikasi EC mencoba mengatur tinggi tepi lower flag lebih besar dari tinggi upper flag. <b>A1:</b> Periksa flags; Periksa light barrier cable; Periksa encode; Lakukan kembali learning trip
<b>2070</b>	<b>E_TRIP_LEARNING_INVALID_UPPER_FLAG_EDGE</b>  <b>C1:</b> Aplikasi EC mencoba mengatur tinggi tepi lower flag lebih kecil dari tinggi upper lower flag <b>A1:</b> Periksa flags; Periksa light barrier cable; Periksa encode; Lakukan kembali learning trip
<b>2071</b>	<b>E_TRIP_LEARNING_UPPER_FLAG_EDGE_DIFFER</b>  <b>C1:</b> Aplikasi EC mengatur tinggi tepi upper flag baru. Perbedaan antara nilai terakhir dan ini lebih besar dari yang diterima <b>A1:</b> Periksa rope slip; Periksa encoder; Lakukan kembali learning trip (Peringatan : Jangan ganti muatan saat melakukan learning trip!
<b>2072</b>	<b>E_TRIP_LEARNING_LOWER_FLAG_EDGE_DIFFER</b>  <b>C1:</b> Aplikasi EC mengatur tinggi tepi lower flag edge baru. Perbedaan antara nilai terakhir dan ini lebih besar dari yang diterima. <b>A1:</b> Periksa rope slip; Periksa encoder; Lakukan kembali learning trip (Peringatan : Jangan ganti muatan saat melakukan learning trip!
<b>2073</b>	<b>E_TRIP_LEARNING_DOOR_ENTRANCE_SIDE_DIFFER</b>

Code	Trip Manager Messages
	<p><b>C1:</b>Apliasi EC mencoba mengatur door entrance side. Slsi telah diatur, kita diizikan overwriting namun nilai terakhir tidak sesuai dengan yang baru.</p> <p><b>A1:</b>Periksa rope slip; Periksa encoder; Lakukan kembali learning trip (Peringatan : Jangan ganti muatan saat melakukan learning trip!</p>
2074	<b>E_TRIP_POSITION_NESTED_MOVE</b>
	<p><b>C1:</b>Klien meminta perpindahan dalam mode posisi, namun drive tidak ada waktu untuk mengetahui yang terakhir.</p> <p><b>A1:</b>Reset EC</p>
2075	<p><b>E_TRIP_POSITION_CORRECTION_TOO_BIG</b></p> <p>Limit pertama untuk koreksi posisi car (khususnya. 30mm) saat trip telah melebihi. Ingat, peringatan ini hanya berlaku untuk closed loop drives. Running trip saat ini tak terinterupsi. .</p>
	<p><b>C1:</b>Traction tak memadai</p> <p><b>A1:</b>Periksa atas rope slip yang berlebihan</p>
	<p><b>C2:</b>Masalah mekanis dengan motor tacho</p> <p><b>A2:</b>Periksa tacho pada hoisting machine</p>
	<p><b>C3:</b>STM elongation berlebihan saat trip</p> <p><b>A3:</b>Periksa STM (type and number)</p>
	<p><b>C4:</b>Masalah dengan floor sensor (flag/photocell)</p> <p><b>A4:</b>Periksa instalasi/operasi yang tepat pada floor sensors dalam hoistway</p>
	<p><b>C5:</b>Delayed transmission dari floor sensor interface board (SDIC) ke drive frequency converter (FC)</p> <p><b>A5:</b>Periksa komunikasi pada CAN bus (termination)</p>
	<p><b>C6:</b>Input bermasalah pada interface board (PCB) untuk floor sensor</p> <p><b>A6:</b>Ganti interface board (SDIC)</p>

<b>Code</b>	<b>Trip Manager Messages</b>
	<p><b>C7:</b>lupa install blind floor</p> <p><b>A7:</b>Install blind floor</p>
<b>2076</b>	<p><b>E_TRIP_LEARNING_AVERAGE_FLAG_LENGTH_EXCEED</b></p> <p><b>C1:</b>Kalkulasi panjang flag rata-rata setelah penyesuaian FC parameter traction hasil "PULLEY_DIAMETER" dalam nilai lebih besar dari batas toleransi .</p> <p><b>A1:</b>Periksa shaft information. Periksa panjang flags. Periksa FC parameter 11.26 "Traction Pulley Diameter-DD"; Lakukan kembali learning trip</p>
<b>2077</b>	<p><b>E_TRIP_LEARNING_FLAG_EDGE_SEQUENCE</b></p> <p><b>C1:</b>Saat learning trip tepi yang sama diterima dua kali dalam line.E.g. dua kali rising edge tanpa falling edge di antaranya..</p> <p><b>A1:</b>Periksa light barrier. Periksa SDIC board; Periksa CAN bus (cable, termination, plugs, EMC )</p>
<b>2078</b>	<p><b>E_TRIP_FINAL_LEVEL_NOT_FOUND</b></p> <p>Terminal floor indication (lantai atas/bawah) bermasalah</p>
	<p><b>C1:</b>Jarak antara sinyalisis ujung hoistway dan lantai terminal yang sesuai (lantai atas dan bawah) di luar range</p> <p><b>A1:</b>Periksa posisi terminal floor sensor (lantai atas atau bawah, e.g. PHS); Periksa posisi hoistway end sensor (e.g. KSEx)</p>
	<p><b>C2:</b>Sinal mengindikasi ujung hoistway bermasalah</p> <p><b>A2:</b>Periksa hoistway end sensors (e.g. KSEx).Periksa wiring umum ke sensor ini</p>
	<p><b>C3:</b>Sinal mengindikasi terminal floor bermasalah</p> <p><b>A3:</b>Periksa (terminal) floor sensor (e.g. PHS).Periksa wiring umum ke sensor ini.</p>

<b>Code</b>	<b>Trip Manager Messages</b>
<b>2079</b>	<p><b>E_TRIP_PHSx_SIGNAL_PERSISTENTLY_BRIDGED</b>            Saat trip, shaft information mensinyalir PHS dan/atau PHS1 tak mengubah kondisi sesuai harapan. Mereka secara permanen aktif (e.g. bridged untuk test).</p> <p><b>C1:</b>PHS/PHS1 bridge untuk test tetap terpasang  <b>A1:</b>Lepas bridge. Lakukan manual reset serta lakukan persistent fatal error reset procedure untuk mengatur elevator kembali ke operasi</p>
	<p><b>C2:</b>Koneksi ke PHS atau PHS1 buruk  <b>A2:</b>Periksa wiring ke PHS/PHS1.Lakukan manual reset serta lakukan persistent fatal error reset procedure untuk mengatur elevator kembali ke operasi</p>
	<p><b>C3:</b>PHS atau PHS1 sensor rusak  <b>A3:</b>Ganti sensor yang sesuai. Lakukan manual reset serta lakukan persistent fatal error reset procedure untuk mengatur elevator kembali ke operasi</p>
<b>2080</b>	<p><b>E_TRIP_PHNR_SIGNAL_INCONSISTENT</b>            Setelah tiap landing pada car pada lantai, sebuah pemeriksaan konsisten shaft information signals untuk releveling PHNR_U dan PHNR_D dapat dilakukan. Eror ini terjadi jika kedua sinyal tak aktif pada titik waktu ini</p> <p><b>C1:</b>Posisi sensor PHNR_U/PHNR_D salah  <b>A1:</b>Periksa sensor ini atas misalignment</p>
	<p><b>C2:</b>Shaft information signals PHNR_U/PHNR_D bermasalah  <b>A2:</b>Periksa sensors PHNR_U/PHNR_D atas kotoran atau kerusakan. Periksa wiring umum</p>
<b>2082</b>	<b>E_TRIP_HOURS_IN_SERVICE_MISMATCH</b>
<b>2083</b>	<b>E_TRIP_HOURS_IN_SERVICE_ENTERED_MANUALLY</b>
<b>2084</b>	<b>E_TRIP_COUNTER_MISMATCH</b>
<b>2085</b>	<b>E_TRIP_COUNTER_ENTERED_MANUALLY</b>

<b>Code</b>	<b>Trip Manager Messages</b>
<b>2086</b>	<b>E_TRIP_LEARNING_BLIND_FLOOR_INVALID</b> blind floor flag (PHSB) dapat ter set pada lantai dengan door (PHS).
<b>2087</b>	<b>E_TRIP_LEARNING_BLIND_FLOOR_UNEXPECTED</b> A blind floor flag (PHSB) dapat terdeteksi pada system dimana tak ada blind floors diharapkan.
<b>Code</b>	<b>Hoistway Messages</b>
<b>2101</b>	<b>E_SHAFT_UNDEFINED</b> <b>C1:</b> Shaft belum ditemukan <b>A1:</b> Lakukan: Secara manual reset system pada microprocessor board
<b>2102</b>	<b>E_SHAFT_LEVEL_MISSING</b> <b>C1:</b> Shaft information mengandung level yang hilang. <b>A1:</b> Periksa info shaft
<b>2103</b>	<b>E_SHAFT_NUMBER_OF_LEVELS_VARY</b> <b>C1:</b> Jumlah total level yang disimpan di EEPROM berbeda dari yang terukur sebenarnya. <b>A1:</b> Lakukan kembali: learning trip
<b>2104</b>	<b>E_SHAFT_LEVEL_OUTSIDE_ARRAY_LIMITS</b> <b>C1:</b> Twerpala banyak lantai. Saat mengatur RAM shaft image pada aplikasi startup, sebuah level dialamatkan diluar array limits. [Level <0 or level > 15] <b>A1:</b> Periksa jumlah magnets/ flags. Lakukan kembali: learning trip
<b>2105</b>	<b>E_SHAFT_OPEN_EEPROM_FILE</b> Code reserved only for internal use
<b>2106</b>	<b>E_SHAFT_READ_EEPROM_FILE</b> Code reserved, only for internal use.
<b>2107</b>	<b>E_SHAFT_WRITE_EEPROM_FILE</b> Code reserved, only for internal use.

<b>Code</b>	<b>Hoistway Messages</b>
<b>2108</b>	<b>E_SHAFT_ERASE_EEPROM_FILE</b> Code reserved, only for internal use.
<b>2109</b>	<b>E_SHAFT_CREATE_EEPROM_FILE</b> Code reserved, only for internal use.
<b>2110</b>	<b>E_SHAFT_IMAGE_IN_ERROR_STATE</b>  <b>C1:</b> Shaft image object dalam kondisi eror karena eror pada application startup <b>A1:</b> System error handling secara otomatis melakukan synchronization trip.
<b>2111</b>	<b>E_SHAFT_INVALID_ROUGH_POSITION</b>  <b>C1:</b> Eror ini dapat tersebabkan dari invalid serta perubahan sinyal KSE indicator tak lengkap. <b>A1:</b> Lihat 2110.
<b>2112</b>	<b>E_SHAFT_INVALID_SHAFT_STAGE</b>  <b>C1:</b> Eror ini dapat menyebabkan invalid respectively incomplete signaling of PHS respectively KS indicator changes. <b>A1:</b> lihat 2110.
<b>2113</b>	<b>E_SHAFT_INVALID_CURRENT_LEVEL</b>  <b>C1:</b> Eror ini dapat terjadi dari invalid respectively incomplete signaling of PHS respectively KS indicator changes. <b>A1:</b> Lihat 2110..
<b>2114</b>	<b>E_SHAFT_POSITION_LOST_WHILE_STATIONARY</b> Hoistway information system telah mengindikasi car di luar door zone (car tak di lantai) saat car diharapkan berdiri pada lantai

<b>Code</b>	<b>Hoistway Messages</b>
	<p><b>C1:</b>Kegagalan pada door zone detection dari hoistway information system</p> <p><b>A1:</b>Periksa door zone detection pada hoistway information system (e.g. PHSx, mechanical adjustment, defective sensor etc.)</p>
	<p><b>C2:</b>Car telah meninggalkan door zone</p> <p><b>A2:</b>Periksa suspension means (e.g. tali untuk elongation terlalu tinggi). Periksa drive brake</p>
<b>2115</b>	<b>E_SHAFT_POSITION_LOST_WHILE_BOUNCING</b>
	<p><b>C1:</b>KSE atau perubahan level indicator disinyalir saat car stabil. Periode stabil ini ditentukan dalam 2 detik</p> <p><b>A1:</b>lihat 2110.</p>
<b>2116</b>	<b>E_SHAFT_INCONSTANT_LEVEL_INDICATORS</b>
	<p><b>C1:</b>Eror ini dapat menyebabkan dari invalid respectively incomplete signaling pada perubahan PHS respectively KS indicator.</p> <p><b>A1:</b>Lihat 2110.</p>
<b>2117</b>	<b>E_SHAFT_CAR_POSITION_CONTROLLER_IN_SYNCHRONOUS_STATE</b>
	Code reserved, only for internal use.
<b>2118</b>	<b>E_SHAFT_INVALID_TRAVEL_MODE</b>
	<p><b>A1:</b>The system error handling automatically does a synchronization trip.</p>
<b>2119</b>	<b>E_SHAFT_INCONSTANT_KSE_INDICATORS</b>
	<p><b>A1:</b>The system error handling automatically does a synchronization trip.</p>
<b>2120</b>	<b>E_SHAFT_ROUGH_POSITION_HANDLING_DISABLED</b>
	Code reserved, only for internal use.

<b>Code</b>	<b>Hoistway Messages</b>
2121	<b>E_SHAFT_OPERATION_NOT_SUPPORTED_IN_CURRENT_STATE</b> Code reserved, only for internal use.
2122	<b>E_SHAFT_INVALID_SHAFT_IMAGE_FOR_THIS_SHAFT_TYPE</b> Code reserved, only for internal use.
2123	<b>E_SHAFT_IMAGE_FILE_DATA_COULD_NOT_BE_CONVERTED</b> Code reserved, only for internal use.
2124	<b>E_SHAFT_INVALID_SHAFT_IMAGE_VERSION_NUMBER</b> Code reserved, only for internal use.
2125	<b>E_SHAFT_ACCESS_PERSISTENT_MEDIUM</b>  C1:Tidak dapat menulis ke EEPROM. A1:Lakukan: Ganti SCIC board (dibutuhkan EEPROM lebih besar). Atau kurangi jumlah levels.
2126	<b>E_SHAFT_WRONG_MAGNET_TRANSITION</b>  C1:rangkaian N->N atau S->S A1:Periksa: posisi KS. Lakukan: learning trip
2127	<b>E_SHAFT_NO_KS1_DETECTION_POSSIBLE</b>  A1:Periksa: keberadaan KS/ KS1
2128	<b>E_SHAFT_WRONG_MAGNET_TRANSITION_INFORMATION</b>  C1:sama dengan 2126 namun diklasifikasi sebagai dapat diperbaiki ketimbang fatal A1:Sama dengan 2126
2129	<b>E_SHAFT_ROUGH_POSITION_MISMATCH</b>  A1:Periksa: Shaft information, flags length. Lakukan: Learning trip
2130	<b>E_SHAFT_WRONG_INITIALIZATION</b>

<b>Code</b>	<b>Hoistway Messages</b>
	<p><b>C1:</b>Shaft image: initialization salah  <b>A1:</b>Lakukan: Learning trip</p>
<b>2131</b>	<b>E_SHAFT_LUET_KS_KS1_INCONSISTENT</b>
	<p><b>A1:</b>Periksa: keberadaan &amp; posisi KS/ KS1. Lakukan: Learning trip</p>
<b>2132</b>	<p><b>E_SHAFT_INCONSISTENT_KSE_D_U_STATE</b></p> <p>Sinyal mengindikasi ujung hoisway invalid (e.g. tidak konsisten). Kegagalan pada hoisway information</p> <p><b>C1:</b>hoistway end position indicator (e.g. KSE, KSE_U, KSE_D) hilang atau tidak pada posisi tepat.</p> <p><b>A1:</b>Periksa posisi yang tepat dari indicator yang sesuai (e.g. magnet and its polarity, vane)</p>
	<p><b>C2:</b>hoistway end position indicator (e.g. KSE, KSE_U, KSE_D) hilang atau tidak pada posisi yg tepat.</p> <p><b>A2:</b>cek KSE</p> <p>Measure:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>--Periksa jika magnets masih terinstal tuntas</li> <li>» jarak antara magnet switch dan magnet harus 8 - 12 mm</li> <li>--Periksa magnet polarity, uppermost KSE U (uppermost stop) north polarity, tombol south polarity</li> <li>--periksa koneksi pada magnet switch</li> <li>--Periksa koneksi KSE pada SDIC printed circuit board</li> <li>--ukuran pada KSE plug</li> <li>» Measure pin 2 KSE D against ground</li> <li>» Measure pin 4 KSE U against ground</li> </ul> <p>Tips &amp; Tricks:</p> <p>Car pada lowermost floor:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>» KSE D=0 dan KSE U=1</li> </ul> <p>Car pada uppermost stop:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>» KSE D=1 dan KSE U=0</li> </ul> <p>Car pada setiap other stop:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>» KSE D=1 dan KSE U=1</li> </ul>

<b>Code</b>	<b>Hoistway Messages</b>
	<p><b>C3:</b>A hoistway end position sensor bermasalah.</p> <p><b>A3:</b>Ganti KSE magnetic switch</p> <p>Measure:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>--Ganti KSE yang rusak</li> <li>--Force teach-in travel</li> </ul> <p>» Menu 10 116=1</p> <p>Tips &amp; Tricks:</p> <p>Magnetic switch ID 00418481</p> <p>Ring magnet ID 00291284</p>
	<p><b>C4:</b>hoistway end position sensor Bermasalah.</p> <p><b>A4:</b>Periksa fungsi sensor yang sesuai. Ganti jika perlu .</p>
	<p><b>C5:</b>Wiring ke hoistway end position sensor bermasalah</p> <p><b>A5:</b>Periksa wiring pada sensor yang sesuai</p>
2133	<p><b>E_SHAFT_MIX_KSE_AND_KSE_D_U</b></p> <p>Elevator control menerima sinyal dari hoistway information system yang adalah bukan dari hoistway information system type yang diharapkan</p>

Code	Hoistway Messages
	<p><b>C1:</b>Wiring ke hoistway end position sensor bermasalah.</p> <p><b>A1:</b>Check KSE</p> <p>Measure:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>--cek jika magnet tetap terinstal tepat</li> <li>» jarak antara magnet switch dan magnet harus 8 - 12 mm</li> <li>--cek magnet polarity, uppermost KSE-U (uppermost stop) north polarity, tombol south polarity</li> <li>--cek koneksi pada magnet switch</li> <li>--cek koneksi KSE pada SDIC printed circuit board</li> <li>--Measure pada KSE plug</li> <li>» Measure pin 2 KSE D against ground</li> <li>» Measure pin 4 KSE U against ground</li> </ul> <p>Tips &amp; Tricks:</p> <p>Car pada lowermost floor:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>» KSE D=0 and KSE U =1</li> </ul> <p>Car pada uppermost stop:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>» KSE D=1 and KSE U =0</li> </ul> <p>Car pada setiap other stop:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>» KSE D=1 and KSE U =1</li> </ul> <p>Rincian BAB 4.9</p>
	<p><b>C2:</b>Wiring ke hoistway end position sensor bermasalah.</p> <p><b>A2:</b>Periksa wiring dan koneksi yang tepat pada sensor yang sesuai (KSE, KSE_U,</p>
	<p><b>C3:</b>Wiring ke hoistway end position sensor bermasalah.</p> <p><b>A3:</b>Ganti KSE magnetic switch</p> <p>Measure:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>--Ganti defective KSE</li> <li>--Force teach-in travel</li> <li>» Menu 10 116=1</li> </ul> <p>Tips &amp; Tricks:</p> <p>Magnetic switch ID 00418481</p> <p>Ring magnet ID 00291284</p>
2134	<b>E_SHAFT_KSE_AND_TSD_OPTION</b>

<b>Code</b>	<b>Hoistway Messages</b>
2135	<p><b>E_SHAFT_TSD_SIGNAL_CHANGE</b></p> <p>Elevator telah mendeteksi perubahan tak terduga mengenai sinyal TSD (kondisi keberadaan safety device sementara)</p> <p><b>C1:</b>wiring pada signal TSD bermasalah <b>A1:</b>periksa wiring umum</p> <p><b>C2:</b>elevator main controller board telah tertukar oleh board dari elevator lain <b>A2:</b>Lakukan learning travel. Tak berhasil, ganti elevator main controller board (e.g. SCIC, SCPU) dengan yang baru dari perusahaan</p>
2136	<p><b>E_SHAFT_ROUGH_POS_MISSMATCH_TOP</b></p> <p>Kegagalan pada upper hoistway end detection</p> <p><b>C1:</b>Wiring ke upper hoistway end position sensor bermasalah. <b>A1:</b>Periksa wiring pada sensor yang sesuai.</p> <p><b>C2:</b>upper hoistway end position sensor bermasalah. <b>A2:</b>Periksa fungsi sensor yang sesuai. Ganti jika perlu</p>
2137	<p><b>E_SHAFT_SPEED_SUPERVISION_AT_ROUGH_POS_CHARGE</b></p> <p>Car tidak deselaras (tetap travel dalam kecepatan normal) saat mencapai ujung shaft (pada KSE) karna jumlah lantai yang salah telah terhitung. Kegagalan dalam shaft information system</p> <p><b>C1:</b>Alignment floor sensor buruk (KS/KS1) dengan magnet di shaft <b>A1:</b>Periksa alignment pada magnet. Periksa posisi floor sensors. Periksa magnet yang hilang. Periksa magnet ke jarak sensor</p>

Code	Hoistway Messages
	<p><b>C2:</b>floor sensor signal transmission buruk</p> <p><b>A2:</b>Periksa electrical wiring umum dari floor sensor signal (e.g. koneksi pada KS/KS1, pada SDIC, ..)</p>
	<p><b>C3:</b>Floor sensor (KS/KS1) rusak</p> <p><b>A3:</b>ganti floor sensor yang sesuai</p>
	<p><b>C4:</b>Input bermasalah pada interface board (PCB) untuk floor sensor</p> <p><b>A4:</b>Ganti interface board (SDIC)</p>
	<p><b>C5:</b>Satu atau lebih floor indication magnet dari shaft information system terpasang dengan orientasi magnet yang salah</p> <p><b>A5:</b>Periksa seluruh shaft untuk orientasi magnet yang tepat (N,S) dari magnet</p>
2138	<p><b>E_SHAFT_CAR_RELEVELING_ZONE_SIGNAL_INVALID</b></p> <p>Sinyal mengindikasi car leveling zone tidak valid (e.g. tak konsisten). Kegagalan pada informasi hoistway.</p>
	<p><b>C1:</b>Car leveling zone indicator hilang atau tak berada di posisi yang tepat</p> <p><b>A1:</b>Periksa posisi yang tepat dari indikator yang sesuai (e.g. alignment pada magnets, vanes)</p>
	<p><b>C2:</b>Car leveling zone sensor rusak</p> <p><b>A2:</b>Periksa fungsi dari sensor yang sesuai (e.g. PHS, PHNR_U, PHNR_D). Ganti jika perlu</p>
	<p><b>C3:</b>car leveling zone sensor signal bermasalah</p> <p><b>A3:</b>Periksa wiring umum dari sensor yang sesuai (e.g. PHNR_U, PHNR_D). Periksa optical sensors (e.g. PHS, PHNR_U, PHNR_D) vanes dan sensors atas kotoran dan shielding yang sesuai dari sunlight (e.g. pada glass shaft).</p>
	<p><b>C4:</b>data transmission buruk</p> <p><b>A4:</b>Beberapa hoistway information system mentransfer data via data bus. Periksa data bus (e.g CAN) untuk transmisi data yang tepat (e.g. shielding buruk pada data wire).</p>

<b>Code</b>	<b>Hoistway Messages</b>
2139	<b>E_SHAFT_ROUGH_POS_MISSMATCH_BOTTOM</b> Gagal pada lower hoistway end detection.
2160	<b>E_SHAFT_MINIMAL_TRAVEL_DISTANCE</b>  <b>C1:</b> Saat menvalidasi RAM shaft image pada application startup, jarak travel terlalu kecil (< 300 mm) antar level terdeteksi. <b>A1:</b> Lakukan kembali: Learning trip
2161	<b>E_SHAFT_INTOLERABLE_FLAG_LENGTH</b>  <b>C1:</b> Pada application startup (reset): Saat mengatur level di RAM shaft image, intolerable flag length terdeteksi . <b>A1:</b> Periksa: untuk rope slippage. Periksa: encoder. Lakukan kembali: learning trip. Peringatan: jangan mengganti muatan saat learning
2162	<b>E_SHAFT_UPPER_FLAG_EDGE_ALREADY_SET</b>  <b>C1:</b> Saat mengatur RAM shaft image pada application startup, posisi upper flag edge dari level dapat diatur beberapa kali. <b>A1:</b> Periksa: rope slip. Periksa: encoder. Periksa: posisi flag. Lakukan kembali: learning trip
	<b>C2:</b> Masalah dengan shaft info circuit (PHS, light barrier, magnet switch)
	<b>C3:</b> Gangguan EMC
2163	<b>E_SHAFT-UPPER_FLAG_EDGE_NOT_SET</b>  <b>C1:</b> Saat mengatur RAM shaft image pada application startup, posisi upper flag edge yang hilang terdeteksi . <b>A1:</b> Secara manual menghapus shaft image file pada persistent data medium dan jalankan synchronization trip
2164	<b>E_SHAFT_LOWER_FLAG_EDGE_ALREADY_SET</b>

<b>Code</b>	<b>Hoistway Messages</b>
	<p><b>C1:</b>Saat mengatur RAM shaft image pada application startup, posisi lower flag edge dari level dapat diatur beberapa kali.E.g. disebabkan oleh datang pada flag edge toggling beberapa kali .</p> <p><b>A1:</b>Lakukan kembali: learning trip</p>
	<p><b>C2:</b>Gangguan EMC</p>
	<p><b>C3:</b>Masalah dengan shaft info circuit.(PHS, light barrier, magnet switch)</p>
<b>2165</b>	<p><b>E_SHAFT_LOWER_FLAG_EDGE_NOT_SET</b></p> <p><b>C1:</b>Saat mengatur RAM shaft image pada application startup, posisi lower flag edge yang hilang terdeteksi</p> <p><b>A1:</b>Lakukan Kembali: learning trip</p>
	<p><b>C2:</b>Problems with shaft info circuit (PHS, light barrier, magnet switch)</p>
	<p><b>C3:</b>Gangguan EMC</p>
<b>2166</b>	<p><b>E_SHAFT_INVALID_DOOR_ENTRANCE_SIDE</b></p> <p><b>C1:</b>Saat mengatur RAM shaft image pada application startup, invalid door entrance side terdeteksi .</p> <p><b>A1:</b>Lakukan kembali: learning trip</p>
	<p><b>C2:</b>Lihat 2165</p>
	<p><b>C3:</b>Lihat 2165</p>
<b>2167</b>	<p><b>E_ESHAFT_DOOR_ENTRANCE_SIDE_NOT_SET</b></p> <p><b>C1:</b>Saat mengatur RAM shaft image pada application startup, door entrance side yang hilang terdeteksi .</p> <p><b>A1:</b>Lakukan Kembali: learning trip</p>
	<p><b>C2:</b>Masalah dengan shaft info circuit (PHS, PHUET, light barrier, magnet switch)</p>
	<p><b>C3:</b>Gangguan EMC</p>
<b>2168</b>	<p><b>E_SHAFT_DOOR_ENTRANCE_SIDE_ALREADY_SET</b></p>

<b>Code</b>	<b>Hoistway Messages</b>
	<b>C1:</b> Saat mengatur RAM shaft image pada application startup, door entrance side dari level dapat diatur beberapa kali. <b>A1:</b> Lakukan kembali: learning trip
	<b>C2:</b> Masalah dengan shaft info circuit (PHS, PHUET, light barrier, magnet switch)
	<b>C3:</b> Gangguan EMC
<b>2169</b>	<b>E_SHAFT_INVALID_LOWER_FLAG_EDGE</b>
	<b>C1:</b> Saat mengatur RAM shaft image pada application startup, posisi invalid lower flag edge terdeteksi. <b>A1:</b> Lakukan kembali: learning trip
	<b>C2:</b> Lihat 2165
	<b>C3:</b> Lihat 2165
<b>2170</b>	<b>E_SHAFT_INVALID_UPPER_FLAG_EDGE</b>
	<b>C1:</b> Saat mengatur RAM shaft image pada application startup, posisi invalid upper flag edge terdeteksi. <b>A1:</b> Lakukan kembali: learning trip
	<b>C2:</b> Lihat 2165
	<b>C3:</b> Lihat 2165
<b>2171</b>	<b>E_SHAFT_UPPER_FLAG_EDGE_DIFFER</b> Code reserved, only for internal use.
<b>2172</b>	<b>E_SHAFT_LOWER_FLAG_EDGE_DIFFER</b> Code reserved, only for internal use.
<b>2173</b>	<b>E_SHAFT_DOOR_ENTRANCE_SIDE_DIFFER</b> Code reserved, only for internal use.
<b>2174</b>	<b>E_SHAFT_INTOLERABLE_DISCREPANCY_BETWEEN_FLAG_EDGES</b> Code reserved, only for internal use.

Code	Hoistway Messages
2175	<b>E_SHAFT_NO_PRECISE_LEVEL_POSITION_SHAFT_IMAGE_FILE</b> Code reserved, only for internal use.
2176	<b>E_SHAFT_NEGATIVE_FLAG_HEIGHT</b> Code reserved, only for internal use.
2177	<b>E_FIRST_HOISTWAY_END_UP_SENSOR_REACHED</b> The car reaches the first hoistway end sensor at the last floor and the controller performed a stop.
	<b>C1:</b> This event appears frequently in the log: KLS-U sensor broken. <b>A1:</b> Check KLS-U sensor
	<b>C1:</b> This event appears frequently in the log: KLS-U sensor not in the right place <b>A1:</b> Check in the shaft if it is properly installed
	<b>C1:</b> This event appears frequently in the log: landing problems. <b>A1:</b> Check the reason of frequent landing problems.
2178	<b>E_FIRST_HOISTWAY_END_DOWN_SENSOR_REACHED</b> The car reaches the first hoistway end sensor at the last floor and the controller performed a stop.
	<b>C1:</b> This event appears frequently in the log: KLS-U sensor broken. <b>A1:</b> Check KLS-U sensor
	<b>C1:</b> This event appears frequently in the log: KLS-U sensor not in the right place <b>A1:</b> Check in the shaft if it is properly installed
	<b>C1:</b> This event appears frequently in the log: landing problems. <b>A1:</b> Check the reason of frequent landing problems.

<b>Code</b>	<b>Hoistway Messages</b>
<b>2190</b>	<b>E_SHAFT_NO_LEVEL_POSITION_SHAFT_IMAGE_FILE</b> Code reserved, only for internal use.
<b>Code</b>	<b>FA Messages</b>
<b>2200 to 2205</b>	<b>FA drive errors (2 speed systems) Not used with Schindler 3100/3300/5300</b> Jika salah satu eror terjadi harap kontak hotline Locarno atau spesialis.
<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Alarm Messages</b>
<b>2315</b>	<b>E_FC_ALARM_MOTOR_STALLED</b>  <b>C1:</b> FC (Closed Loop) Motor berhenti/gagal <b>A1:</b> Periksa motor. Periksa electromechanical brake MGB
	<b>C2:</b> Motor stall protection telah tripped e.g. electromechanical brake (MGB) tak terbuka. Ingat: Anda dapat memprogram jika kondisi menghasilkan A15 atau F15 atau tidak sama sekali.
<b>2316</b>	<b>E_FC_ALARM_MOTOR_OVERTEMPERATURE</b> Car drive hoisting machine telah melebihi temperature operasi  <b>C1:</b> The heat dissipation tidak bekerja <b>A1:</b> Periksa operasi heat dissipation device (e.g. fan or forced ventilation) jika ada
	<b>C2:</b> temperature udara sekitar terlalu panas(e.g. direct sunlight at glass shaft) <b>A2:</b> tunggu untuk pendinginan
	<b>C3:</b> temperature feedback signal bermasalah <b>A3:</b> Periksa wiring umum ke temperature sensor.Periksa operasi temperature sensor
	<b>C4:</b> Operasi terlalu intensif (e.g. terlalu banyak trips per time unit) <b>A4:</b> Wait for cool down
<b>2317</b>	<b>E_FC_ALARM_MOTOR_UNDERLOAD</b>

<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Alarm Messages</b>
	<b>C1:FC (Closed Loop) Motor underload</b> <b>A1:Periksa gear box</b>
<b>2324</b>	<b>E_FC_ALARM_HISTORY_MAYBE_LOST</b>
	<b>C1:</b> Nilai dalam Fault history, MWh-counters atau counter hari/jam kerja mungkin telah berubah dalam interupsi mains sebelumnya. <b>A1:</b> Tidak perlu tindakan. Ambil sikap kritis terhadap nilai ini
<b>2328</b>	<b>E_FC_ALARM_APPLICATION_CHANGE_FAILED</b>
	<b>C1:</b> Perubahan aplikasi gagal <b>A1:</b> Pilih aplikasi kembali dan tekan tombol enter
<b>2330</b>	<b>E_FC_ALARM_UNBALANCED_CURRENTS</b>
	<b>C1:</b> Unbalanced current fault, muatan pada segment tidak sama. <b>A1:</b> Ganti frequency converter
<b>2342</b>	<b>E_FC_ALARM_TOO_HIGH_OR_TOO_LOW_SPEED_AT_TARGET_PHS</b>
	<b>C1:FC (Closed Loop)</b> Kecepatan salah pada targett (PHSx rising edge terakhir) <b>A1:</b> Periksa posisi flags Periksa PHS1/2 sensors. Lakukan kembali learning trip
<b>2345</b>	<b>E_FC_ALARM_CONVERTER_OVERTEMPERATURE</b>
	<b>C1:</b> Temperature pada heatsink di atas nilai programmable temp. (e.g. +40°C) <b>A1:</b> Periksa cooling air flow dan ambient temperature
<b>2349</b>	<b>E_FC_ALARM_STATE_MACHINES_SUPERVISION</b>
	<b>C1:FC (Closed Loop)</b> Internal logical error <b>A1:</b> Periksa kondisi FC. Jika eror terjadi berkali-kali, ganti FC
<b>2354</b>	<b>E_FC_ALARM_BRAKING_RESISTOR_OVERTEMPERATURE</b>

<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Alarm Messages</b>
	<p><b>C1:</b>Brake resistor bimetal temperature switch. Brake resistor temp monitoring circuit telah terbuka. Jika elevator melakukan trip ia biasanya dapat diselesaikan. Trip baru tidak dapat dimulai sebelum bimetal temp switch ditutup kembali (5 min.)</p> <p><b>A1:</b>Periksa brake resistors temperature. Periksa wiring dan/atau bimetal temperature switch</p>
<b>2357</b>	<b>E_FC_ALARM_OUTPUT_CONTACTORS_SUPERVISOR</b>
	<p><b>C1:</b>FC (Closed Loop) Output contactor gagal pada standstill</p> <p><b>A1:</b>Periksa output contactors feedback inputs SH1_STATE dan SH1_STATE (DIA1, DIA2) dan/atau n.c. SH/SH1 auxiliary contacts yang sesuai. Periksa juga ("external") test jumper XTHS dan XTHS1 Position &amp; Wiring (drive module)</p>
<b>2358</b>	<b>E_FC_ALARM_PWM_ENABLE_INPUT_WRONG_STATE</b>
	<p><b>C1:</b>FC (closed Loop) Kondisi PWM input salah</p> <p><b>A1:</b>Periksa PWM_ENABLE input (DIB4) dan/atau auxiliary n.o. SH1 contact yang suai.</p>
<b>2364</b>	<b>E_FC_ALARM_MECHANICAL_BRAKE_KBKB1</b>
	<p><b>C1:</b>Masalah FC (Close Loop) Mechanical brake KBKB1 contactor</p> <p><b>A1:</b>periksa brake dan contacts. periksa menu 724</p>
<b>2370</b>	<b>E_FC_ALARM_MECHANICAL_BRAKE_KB</b>
	<p><b>C1:</b>Masalah FC (Close Loop) Mechanical brake KB contactor</p> <p><b>A1:</b>Periksa brake dan contacts. periksa menu 724</p>
<b>2371</b>	<b>E_FC_ALARM_MECHANICAL_BRAKE_KB1</b>
	<p><b>C1:</b>Masalah FC (Close Loop) Mechanical brake KB1 contactor</p> <p><b>A1:</b>Periksa brake dan kontaknya. periksa menu 724</p>
<b>2375</b>	<b>E_FC_ALARM_ELEVATOR_PHNRx_SEQUENCE_ERROR</b>

<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Alarm Messages</b>
2376	E_FC_ALARM_ELEVATOR_RELEVELING_DISTANCE_EXCEEDED
2379	E_FC_ALARM_RPM_IDENT_LOW_TORQUE
<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Warning Messages</b>
2401	E_FC_PROXI_UNUSED_WARNING
2402	<p><b>E_FC_HEARTBEAT_TIMEOUT</b> Komunikasi drive node (controller) rusak</p> <p><b>C1:</b>Drive node terputus (e.g. CAN bus)  <b>A1:</b>Cable visual check  Measure:  --periksa VF plug  --periksa CAN plug pada VF  --periksa CAN bus termination switch pada SMIC, harus OFF (lihat BAB 2.4)  <b>Tips &amp; Tricks:</b>  How do I access the VF?  --Switch off the main switch  --Pull out plug SKC pin 8 to travel past a floor  --Use the PEBO (emergency evacuation, SEM11/12, KA 7.2.2) to position the car  --If the car is at the uppermost floor then load the car with weights and use PEBO to position the car further down  --Check shielding of data line (if present).</p> <p><b>C2:</b>Drive node terputus (e.g. CAN bus)  <b>A2:</b>sambungkan kembali node</p> <p><b>C3:</b>Tak ada atau drive node power supply buruk  <b>A3:</b>Periksa node power supply</p>

Code	Frequency Converter Warning Messages
	<p><b>C4:</b>VF rusak</p> <p><b>A4:</b>ganti VF</p> <p>Measure: ganti VF</p> <p>Tips &amp; Tricks: cek encoder direction: CF=16, PA=14 cek phase sequence: CF=16, PA=15</p>
	<p><b>C5:</b>SMIC rusak</p> <p><b>A5:</b>ganti SMIC 61</p> <p>Measure: --lihat BAB 4.15.1, BAB SMIC 61</p> <p>Tips &amp; Tricks: --SMIC 63 (ID 594226) ganti SMIC 61 dan backwards compatible. --penting: jika SMIC 61 digantikan oleh SMIC 63 lalu ikuti bridge connectors harus set: » atur plug KP (ID 997037) &gt; Bridge pin 1/2</p>
	<p><b>C6:</b>Data transmission rusak (e.g. CAN bus)</p> <p><b>A6:</b>periksa general data line connection. periksa data line termination yang tepat(jumpers and switches, jika ada) pada semua devices (PCBs) sambungkan ke data bus. periksa shielding pada data line (jika ada).</p>
	<p><b>C7:</b>Drive node rusak</p> <p><b>A7:</b>Ganti node yang sesuai</p>
2403	<p><b>E_FC_TRUE_START_TIMEOUT</b></p> <p>Elevator main controller tidak menerima acceleration confirmation data telegram yang diharapkan dari drive dalam waktu yang diharapkan (e.g. 2.5 s) setelah start command.</p>
	<p><b>C1:</b>Perbedaan penyebab</p> <p><b>A1:</b>Periksa elevator message log atas laporan pesan sebelumnya guna menentukan akar penyebab masalah</p>

<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Warning Messages</b>
	<b>C2:</b> Lihat 2402, C3 <b>A2:</b> Lihat 2402, A3
	<b>C3:</b> elevator main controller dan drive keluar dari sync. <b>A3:</b> Lakukan reset dari seluruh system
<b>2404</b>	<b>E_FC_MOVE_CMD_TIMEOUT_ERROR</b> Elevator main controller tidak menerima data yang diharapkan dari drive node dalam waktu yang diharapkan setelah permintaan
	<b>C1:</b> Perbedaan penyebab <b>A1:</b> Periksa elevator message log atas laporan pesan sebelumnya guna menentukan akar penyebab masalah
	<b>C2:</b> elevator main controller dan drive diluar dari sync. <b>A2:</b> Lakukan reset dari seluruh sistem
<b>2405</b>	<b>E_FC_DRIVE_PHASE</b>
	<b>C1:</b> Drive (FC) melaporkan tidak konsistennya fase <b>A1:</b> Periksa CAN cable. Periksa CAN cable termination
	<b>C2:</b> Fase FC (kondisi) tak konsisten dengan yang sebelumnya. (e.g. jika setelah standstill, deselerasi terkirim). Terdapat pesan yang hilang atau FC software memiliki bug.Tak berhubungan dengan koneksi fase electrical motor
<b>2406</b>	<b>E_FC_PROXY_WARNING_DISTANCE_ZERO_MOVE_RQST</b>
	<b>C1:</b> FC telah menerima permintaan zero distance move.Ini adalah eror aplikasi EC (internal).
<b>2407</b>	<b>E_FC_PROXY_WARNING_DIRECTION_NONE_MOVE_RQST</b>
	<b>C1:</b> FC telah menerima permintaan no direction move.Ini adalah eror aplikasi EC (internal).

<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Warning Messages</b>
<b>2408</b>	<b>E_FC_PROXY_WARNING_DIRECTION_INVERSION_MOVE_RQST</b>  <b>C1:</b> Eror aplikasi EC (internal).Jika dalam trip dari satu permintaan perpindahan ke perubahan arah lain
<b>2409</b>	<b>E_FC_PROXY_WARNING_ZERO_LEVELS_MOVE_RQST</b>  <b>C1:</b> FC telah menerima permintaan zero level move.Ini adalah eror aplikasi EC (internal)
<b>2410</b>	<b>E_FC_PROXY_WARNING_NESTED_MOVE_RQST</b>  <b>C1:</b> Eror aplikasi EC (internal). Jika move command mencoba untuk override ke yang lain.
<b>2411</b>	<b>E_FC_PROXY_WARNING_MOVE_RQST_WHILE_STOPPING</b>  <b>C1:</b> Eror aplikasi EC (internal). EC tak tertera ke time-outs yang diberikan.
<b>2412</b>	<b>E_FC_PROXY_WARNING_MOVE_RQST_WHILE_UNAVAILABLE</b>  <b>C1:</b> Eror aplikasi EC (internal). EC tak tertera ke time-outs yang diberikan.
<b>2413</b>	<b>E_FC_PROXY_WARNING_MOVE_RQST_WITH_WRONG_FC_MODE</b>  <b>C1:</b> Eror aplikasi EC (internal). Setelah startup melakukan delay terlalu lama.
<b>2414</b>	<b>E_FC_PROXY_WARNING_RQST_TO_RECOVER_AFTER_FATAL</b>  <b>C1:</b> Eror aplikasi EC (internal). EC mencoba recover dari fatal error.
<b>2415</b>	<b>E_FC_PROXY_WARNING_SAFETY_CHAIN_WILL_BE_DISABLED</b>  <b>C1:</b> Guna eror FC, safety chain akan dimatikan (melalui RH1 relay).
<b>2416</b>	<b>E_FC_PROXY_WARNING_GENERIC_LOGICAL_ERROR</b>

<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Warning Messages</b>
	<b>C1:</b> Eror aplikasi EC (Internal). Kumpulkan sisa eror yang tak disebutkan.
<b>2417</b>	<b>E_FC_PROXY_WARNING_HIGH_LOAD_UNBALANCE</b>
	<b>C1:</b> Eror aplikasi EC (Internal)
<b>2418</b>	<b>E_FC_PROXY_WARNING_DRIVE_BECAME_UNAVAILABLE</b>
	<b>C1:</b> Drive (FC) tak tersedia (e.g. command. Hilang atau eror lainnya terjadi) <b>A1:</b> Periksa FC parameters. Restart system dan reset FC errors. Ganti FC
<b>2419</b>	<b>E_FC_PROXY_WARNING_DRIVE_PHASE_BECAME_UNKNOWN</b>
	<b>C1:</b> Drive (FC) state transition inconsistency atau komunikasi hilang menyebabkan "Drive-phase" menjadi unknown <b>A1:</b> Periksa CAN bus.
<b>2420</b>	<b>E_FC_PROXY_WARNING_UNKNOWN_FC_ERROR RECEIVED</b>
	<b>C1:</b> Unknown FC error diterima <b>A1:</b> Kompatibilitas versi?
<b>2421</b>	<b>E_FC_PROXY_WARNING_UNKNOWN_FC_ALARM RECEIVED</b>
	<b>C1:</b> Unknown FC alarm diterima. <b>A1:</b> Kompatibilitas versi?
<b>2422</b>	<b>E_FC_PROXY_WARNING_RECOVER_FROM_ERROR_LOGIC</b>
	<b>C1:</b> Eror aplikasi EC (Internal).
<b>2423</b>	<b>E_FC_CMD_STOP_TIMEOUT</b>
	<b>C1:</b> Drive (FC) tidak mengkonfirmasi stopping request. <b>A1:</b> Periksa CAN cable. Periksa CAN cable termination

<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Warning Messages</b>
	<b>C2:</b> EC mengirimkan move command ke FC dan FC tidak menjawab. <b>A2:</b> Periksa apakah FC berjalan
<b>2424</b>	<b>E_FC_PROXY_WARNING_STATIC_MOVE_RQST WHILE NOT IN STAND_BY</b>
	<b>C1:</b> EC meminta perpindahan saat drive tidak dalam standby. <b>A1:</b> Reset EC.laporkan kejadian yang terulang.
<b>2425</b>	<b>E_FC_PROXY_WARNING_DYNAMIC_MOVE_RQST WHILE DECELERATING</b>
	<b>C1:</b> EC melaporkan perpindahan dinamis saat drive diselaraskan. <b>A1:</b> Reset EC. Laporkan kejadian yang terulang.
<b>2426</b>	<b>E_FC_PROXY_WARNING_DYNAMIC_MOVE_RQST WHILE IN STAND_BY</b>
	<b>C1:</b> EC melaporkan perpindahan dinamis saat drive dalam standby (=tidak dinamis). <b>A1:</b> Reset EC. Laporkan kejadian yang terulang.
<b>2427</b>	<b>E_FC_PROXY_WARNING_FC_SW_VERSION UNKNOWN_YET</b>
<b>2428</b>	<b>E_FC_PROXY_WARNING_FC_HARDWARE_VERSION UNKNOWN_YET</b>
<b>2429</b>	<b>E_FC_PROXY_PARAMETER_DOWNLOAD_FAILED</b>
	<b>C1:</b> Drive (FC) melaporkan kegagalan parameter download <b>A1:</b> periksa nilai parameter FC
<b>2430</b>	<b>E_FC_PROXY_PARAMETER_COMPARE_FAILED</b>
	<b>C1:</b> Drive (FC) melaporkan nilai parameter yang tidak konsisten <b>A1:</b> Periksa nilai parameter FC
<b>2431</b>	<b>E_FC_PROXY_PARAMETER_FC_DATA_NOT_PRESENT</b>
	<b>C1:</b> fc data tidak ada
<b>2432</b>	<b>E_FC_PROXY_PARAMETER_SET_NOT_COMPLIANT</b>

<b>Code</b>	<b>Frequency Converter Warning Messages</b>
	C1:fc data tidak sesuai
2433	<b>E_FC_PROXY_PARAMETER_WRONG_FC_SW_VERSION</b>
	C1:FC SW-Version salah
2434	<b>E_FC_PROXY_LAST</b>
<b>Code</b>	<b>EEPROM Messages</b>
2601	<b>E EEPROM_INSUFFICIENT_SPACE</b>
	C1:Ruang tidak memadai A1:Lakukan: prosedur persistent fatal error clearing
2602	<b>E EEPROM_DATA_RECOVERY_FAILURE</b>
	C1:data recovery gagal A1:Lakukan kembali: prosedur persistent fatal error clearing
2603	<b>E EEPROM_RANGE_ERROR</b>
	C1:range error A1:Lakukan kembali: prosedur persistent fatal error clearing
2604	<b>E EEPROM_ACCESS_TO_UNKNOWN_FILE</b>
	C1:elevator control software bermasalah A1:Update elevator control software
2605	<b>E EEPROM_SHAFT_FILE_ERROR</b>
	C1:EEPROM bermasalah A1:Ganti elevator control PCB jika kegagalan terjadi
2606	<b>E EEPROM_RV_NR_FILE_ERROR</b>
	C1/A1: Lihat 2604
2607	<b>E EEPROM_ERROR_LOG_FILE_ERROR</b>
	C1/A1: Lihat 2604
2608	<b>E EEPROM_STATISTICS_FILE_ERROR</b>
	C1/A1: Lihat 2604

<b>Code</b>	<b>EEPROM Messages</b>
<b>2609</b>	<b>E EEPROM_DRIVE_FILE_ERROR</b> C1/A1: Lihat 2604
<b>2610</b>	<b>E EEPROM_MODERNIZATION_FILE_ERROR</b> C1/A1: Lihat 2604
<b>2611</b>	<b>E EEPROM_BASE_NORMAL_FILE_ERROR</b> C1/A1: Lihat 2604
<b>2612</b>	<b>E EEPROM_PASSWORD_FILE_ERROR</b> C1/A1: Lihat 2604
<b>2613</b>	<b>E EEPROM_TRAFFIC_CTRL_FILE_ERROR</b> C1/A1: Lihat 2604
<b>2614</b>	<b>E EEPROM_LOP_FILE_ERROR</b> C1/A1: Lihat 2604
<b>2615</b>	<b>E EEPROM_COP_FILE_ERROR</b> C1/A1: Lihat 2604
<b>2616</b>	<b>E EEPROM_BASE_SECURE_FILE_ERROR</b> C1/A1: Lihat 2604
<b>2617</b>	<b>E EEPROM_EXT_NORMAL_FILE_ERROR</b> C1/A1: Lihat 2604
<b>2618</b>	<b>E EEPROM_EXT_SECURE_FILE_ERROR</b> C1/A1: Lihat 2604
<b>2619</b>	<b>E EEPROM_DOOR_FILE_ERROR</b> C1/A1: Lihat 2604
<b>2620</b>	<b>E EEPROM_EMBEDDED_RM_FILE_ERROR</b> Data terkorupsi dalam persistent memory (EEPROM) dari elevator control (CRC error pada remote monitoring file)
<b>2621</b>	<b>E EEPROM_DATETIME_FILE_ERROR</b> Data terkorupsi dalam persistent memory (EEPROM) dari elevator control (CRC error pada file tanggal & waktu)

<b>Code</b>	<b>EEPROM Messages</b>
	<b>C1: EEPROM bermasalah</b> <b>A1:Ganti elevator control PCB jika terjadi gagal</b>
<b>2699</b>	<b>E_EEPROM_DATA_CONVERSION_SUCCESS</b>

<b>Code</b>	<b>Hydraulic Messages</b>
<b>2701 to 2711</b>	<b>Hydraulic errors. Not used with Schindler 3100/3300/5300</b>  Jika salah satu eror ini terjadi: harap hubungi specialist atau hotline Locarno.

<b>Code</b>	<b>Automatic Acceptance Tests Messages</b>
<b>3101 to 3146</b>	<b>AAT Automatic Acceptance Tests Errors</b> Deskripsi lebih lanjut untuk solusi lihat dokumentasi automatic acceptance test guidelines (J139452 atau J41140148)
<b>3101 to 3109</b>	<b>SGC “Safety gear car” eror terkait</b> (lihat J139452 atau J41140148)
<b>3110 to 3114</b>	<b>AOS “Ascending car overspeed protection” eror terkait</b> (lihat J139452 atau J41140148)
<b>3115 to 3119</b>	<b>HBU “Half brake capability upward” eror terkait</b> (lihat J139452 atau J41140148)
<b>3120 to 3124</b>	<b>HBD “Half brake capability downward” eror terkait</b> (lihat J139452 atau J41140148)
<b>3125 to 3128</b>	<b>RTL “Run time limit” eror terkait</b> (lihat J139452 atau J41140148)
<b>3129 to 3133</b>	<b>FBU “Full brake capability upward” eror terkait</b> (lihat J139452 or J41140148)
<b>3134 to 3138</b>	<b>FBD “Full brake capability downward” related errors</b> (see J139452 atau J41140148)
<b>3139 to 3144</b>	<b>CWB “Counterweight balancing” eror terkait</b> (lihat J139452 atau J41140148)

Code		Automatic Acceptance Tests Messages
3145 to 3146		<b>SMDO “Door opening speed” eror terkait</b> (lihat J139452 atau J41140148)
3147 to 3153		<b>SGCE “Safety gear with empty car” eror terkait</b> (lihat J139452 atau J41140148)
3154 to 3157		<b>KNU “KNE top” eror terkait</b> (lihat J139452 atau
3158 to 3161		<b>KND “KNE bottom” eror terkait</b> (lihat J139452 atau J41140148)
3162 to 3165		<b>CIB “Car impact on buffer” eror terkait</b> (lihat J139452 atau J41140148)
3166 to 3169		<b>CWIB “Counterweight impact on buffer” eror terkait</b> (lihat J139452 atau J41140148)
31	<b>70</b>	<b>Half brake down insufficient shaft height</b>
31	<b>71</b>	<b>Half brake up insufficient shaft height</b>
31	<b>72</b>	<b>Safety gear car test unexpected stop</b>
31	<b>73</b>	<b>Safety gear with empty car test unexpected stop</b>
31	<b>74</b>	<b>AAT STM MONITORING CAR NOT AT LDU FLOOR</b>
31	<b>75</b>	<b>AAT STM MONITORING CANCELED</b>
31	<b>76</b>	<b>AAT STM MONITORING ABORTED</b>

Code		CANIO Messages
3201 to 3216		<b>CANIO PCB errors. Not used with Schindler 3100/3300/5300</b>  Jika salah satu eror ini terjadi: harap hubungi specialist atau hotline Locarno.

Code		TSD Messages
3301		<b>ELEVATOR_N_KNET_IN_NON_TSD</b>  Elevator telah mendeteksi perubahan sinyal KNET (kondisi triangle key pada landing door) yang hanya digunakan bersamaan dengan TSD (temporary safety device) namun TSD tak terdeteksi saat ini.

<b>Code</b>	<b>TSD Messages</b>
	<p><b>C1:</b>wiring pada signal KNET bermasalah  <b>A1:</b>perksa general wiring</p>
<b>3302</b>	<p><b>ELEVATOR_JREC_IN_TSD</b></p> <p>Elevator telah mendeteksi perubahan signal JREC (kondisi inspection switch on top-of-car inspection panel) yang hanya digunakan bersamaan dengan standard top-of-car inspection namun standard top-of-car inspection tak terdeteksi saat ini. TSD (temporary safety device) terdeteksi saat ini.</p>
	<p><b>C1:</b>wiring pada signal JREC bermasalah  <b>A1:</b>periksa general wiring</p>
	<p><b>C2:</b>Temporary safety device system: JREC transition was detected.</p>
	<p><b>C3:</b>Elevator main controller board ditukar oleh board dari elevator lain.  <b>A3:</b>Lakukan learning travel. Jika tak berhasil ganti elevator main controller board (e.g. SCIC, SCPU) dengan yang baru dari pabrik.</p>
<b>3303</b>	<p><b>ELEVATOR_KSR-A_IN_NON_TSD</b></p> <p>elevator mendeteksi perubahan signal KSR_A (konsisi TSD lever) yang hanya digunakan bersama dengan TSD (temporary safety device) namun TSD tidak terdeteksi saat ini.</p>
	<p><b>C1:</b>The wiring pada signal KSR_A bermasalah  <b>A1:</b>periksa general wiring</p>
	<p><b>C2:</b>Elevator main controller board ditukar oleh board dari elevator lain  <b>A2:</b>Lakukan learning travel. Jika tak berhasil ganti elevator main controller board (e.g. SCPU) dengan yang baru dari pabrik.</p>

<b>Code</b>	<b>TSD Messages</b>
3304	<p><b>E_TSD_FORBIDDEN_CAR_ROOF_ACTION</b>            Car roof action yang dilarang untuk TSD (Temporary Safety Device) terdeteksi. Ini menyebabkan situasi potensi bahaya bagi teknisi layanan.</p> <p><b>C1:</b> Tombol pada inspection panel (Stop, Up, Down) ditekan atau TSD lever diaktifasi oleh teknisi layanan pada car top saat car tidak dalam mode inspeksi  <b>A1:</b> Tinggalkan car roof. Lakukan elevator main controller reset dan aktifkan TSD dengan tepat!</p>
	<p><b>C2:</b> Koneksi buruk antara inspection panel dan IO interface board pada car (SDIC)  <b>A2:</b> Periksa plug dan wiring dari inspection panel pada car top</p>
	<p><b>C3:</b> KNET input signal tidak bekerja  <b>A3:</b> Periksa operasi KNET input signal pada elevator main controller board</p>
	<p><b>C4:</b> KNET switch bermasalah pada landing door  <b>A4:</b> Periksa operasi KNET switch</p>
3305	<p><b>E_TSD21_UNSAFE_SHAFT_ACCESS</b>            TDS21 device masuk unsafe mode.</p>

<b>Code</b>	<b>HMI Messages</b>
3401	<p><b>E_HMI_VALUE_OUT_OF_LOWER_BOUND</b>            While parameterizing, the entered value on the elevator user interface is below the allowed minimum value</p> <p><b>C1:</b> STM manufacturing date is void (=0) and below the limit allowed (10100)  <b>A1:</b> no action</p>
3402	<p><b>E_HMI_VALUE_OUT_OF_UPPER_BOUND</b>            While parameterizing, the entered value on the elevator user interface is above the allowed maximum value.</p>

<b>Code</b>	<b>Safety Chain Messages (SIAP)</b>
<b>3501</b>	<p><b>E_SAFETY_CHAIN_PIT_CONTACT_OVERBRIDGING_ACTIVATION</b></p> <p>overbridging pada safety circuit contact dalam pit (e.g. digunakan dalam operasi kebakaran di Korea tidak berhasil).</p> <p><b>C1:</b>Overbridging relays rusak  <b>A1:</b>Periksa fungsi relays RUESG, RUESG1 dan RSG_A</p> <p><b>C2:</b>Wiring dari/ke overbridging relay buruk  <b>A2:</b>Periksa wiring relays RUESG, RUESG1 dan RSG_A</p> <p><b>C3:</b>Fieldbus communication bermasalah (harap periksa eror sebelumnya di eror log)  <b>A3:</b>Periksa error 3603 atas penyebab dan tindakan</p>
<b>3502</b>	<p><b>E_SAFETY_CHAIN_PIT_CONTACT_OVERBRIDGING_LOST</b></p> <p>overbridging dari safety circuit contacts dalam pit (e.g. digunakan dalam operasi kebakaran di Korea) hilang.</p> <p><b>C1:</b>Overbridging relays rusak  <b>A1:</b>periksa fungsi relay RUESG, RUESG1 and RSG_A</p> <p><b>C2:</b>Wiring dari/ke overbridging relays buruk  <b>A2:</b>periksa wiring relay RUESG, RUESG1 dan RSG_A</p> <p><b>C3:</b>Fieldbus communication bermasalah (harap periksa eror sebelumnya pada error log)  <b>A3:</b>periksa error 3603 untuk penyebab dan tindakan</p>
<b>3503</b>	<p><b>E_SAFETY_CHAIN_PIT_CONTACT_OVERBRIDGING_DEACTIVATION</b></p> <p>Pembatalan dari overbridging pada safety circuit contacts dalam pit (e.g. digunakan dalam operasi kebakaran Korea) tak berhasil.</p> <p><b>C1:</b>Overbridging relays rusak  <b>A1:</b>Periksa fungsi relays RUESG, RUESG1 dan RSG_A</p>

<b>Code</b>	<b>Safety Chain Messages (SIAP)</b>
	<p><b>C2:</b>Wiring dari/ke overbridging relays buruk</p> <p><b>A2:</b>periksa wiring dari relays RUESG, RUESG1 dan RSG_A</p>
	<p><b>C3:</b>Fieldbus communication bermasalah (harap periksa eror sebelumnya dai error log)</p> <p><b>A3:</b>periksa error 3603 untuk penyebab dan tindakan</p>
<b>3504</b>	<p><b>E_SAFETY_CHAIN_PIT_CONTACT_UNEXPECTED_OVERBRIDGING</b></p> <p>Overbridging yang tak diharapkan dari safety circuit contacts dalam pit telah terjadi.</p>
	<p><b>C1:</b>Overbridging relays rusak</p> <p><b>A1:</b>Periksa fungsi relays RUESG, RUESG1 dan RSG_A</p>
	<p><b>C2:</b>Wiring dari/ke overbridging relays buruk</p> <p><b>A2:</b>periksa wiring pada relays RUESG, RUESG1 dan RSG_A</p>
	<p><b>C3:</b>Fieldbus communication bermasalah (harap periksa eror sebelumnya pada error log)</p> <p><b>A3:</b>periksa error 3603 utk penyebab dan tindakan</p>
<b>3505</b>	<p><b>E_SAFETY_CHAIN_KNA_CONTACT_OVERBRIDGING_ACTIVATION</b></p> <p>Overbridging dari safety circuit contact pada car emergency exit (e.g. digunakan dalam operasi kebakaran Korea) tidak berhasil</p>
	<p><b>C1:</b>SIAP PCB rusak (e.g. relays simulating door zone (PHS/PHS1) rusak)</p> <p><b>A1:</b>ganti SIAP board</p>
<b>3506</b>	<p><b>E_SAFETY_CHAIN_KNA_CONTACT_OVERBRIDGING_LOST</b></p> <p>Overbridging dari safety circuit contact pada car emergency exit (e.g. digunakan dalam operasi kebakaran Korea) hilang</p>
	<p><b>C1:</b>SIAP PCB rusak (e.g. relays simulating door zone (PHS/PHS1) rusak)</p> <p><b>A1:</b>ganti SIAP board</p>

<b>Code</b>	<b>Safety Chain Messages (SIAP)</b>
3507	<p><b>E_SAFETY_CHAIN_KNA_CONTACT_OVERBRIDGING_DEACTIVATION</b>            Pembatalan overbridging dari safety circuit contact pada car emergency exit (e.g. digunakan dalam operasi kebakaran di Korea) tidak berhasil.</p> <p><b>C1:</b>SIAP PCB rusak (e.g. relays simulating door zone (PHS/PHS1) rusak)  <b>A1:</b>Ganti SIAP board</p>
3508	<p><b>E_SAFETY_CHAIN_KNA_CONTACT_UNEXPECTED_OVERBRIDGING</b>            overbridging tidak diharapkan dari safety circuit contact pada car emergency exit telah terjadi.</p> <p><b>C1:</b>SIAP PCB rusak (e.g. relays simulating door zone (PHS/PHS1) rusak)  <b>A1:</b>ganti SIAP board</p>
3509	<p><b>E_SAFETY_CHAIN_SIM_DOORZONE_CONTACT_OVERBRIDGING_ACTIVATION_UNSUCCESSFUL</b>            Overbridging dari door safety circuit contacts, mengizinkan travel car dengan pintu terbuka (e.g. digunakan dalam operasi kebakaran Korea) tidak berhasil.</p> <p><b>C1:</b>Wiring pada door zone simulation buruk  <b>A1:</b>periksa koneksi antara SUET board dan SIAP board</p>
	<p><b>C2:</b>SIAP PCB rusak (e.g. relays simulating door zone (PHS/PHS1) rusak)  <b>A2:</b>ganti SIAP board</p>
	<p><b>C3:</b>Door safety circuit overbridging gagal  <b>A3:</b>Periksa eror 0338 untuk penyebab dan tindakan</p>

<b>Code</b>	<b>Safety Chain Messages (SIAP)</b>
3510	<p><b>E_SAFETY_CHAIN_SIM_DOORZONE_CONTACT_OVERBRIDGING_LOST</b></p> <p>Overbridging pada door safety circuit contacts, mengizinkan untuk travel car dengan pintu terbuka (e.g. digunakan dalam operasi kebakaran Korea) telah hilang</p> <p><b>C1:</b>Wiring of door zone simulation buruk  <b>A1:</b>periksa koneksi antara SUET board dan SIAP board</p> <p><b>C2:</b>SIAP PCB rusak (e.g. relays simulating door zone (PHS/PHS1) rusak)  <b>A2:</b>Ganti SIAP board</p> <p><b>C3:</b>Door safety circuit overbridging hilang  <b>A3:</b>periksa eror 0339 untuk penyebab dan tindakan</p>
3511	<p><b>E_SAFETY_CHAIN_SIM_DOORZONE_CONTACT_OVERBRIDGING_DEACTIVATION_UNSUCCESSFUL</b></p> <p>Pembatalan overbridging dari door safety circuit contacts, mengizinkan untuk travel car dengan pintu terbuka (e.g. used in fire operation Korea) tidak berhasil</p> <p><b>C1:</b>pembatalan door safety circuit overbridging gagal  <b>A1:</b>Periksa eror 0340 untuk penyebab dan tindakan</p>
3512	<p><b>E_SAFETY_CHAIN_SIM_DOORZONE_CONTACT_UNEXPECTED_OVERBRIDGING</b></p> <p>Overbridging tidak diharapkan dari safety circuit contact,mengizinkan untuk travel car dengan pintu terbuka (e.g. used in fire operation Korea) telah terjadi.</p> <p><b>C1:</b>SIAP PCB rusak (e.g. relays simulating door zone (PHS/PHS1) rusak)  <b>A1:</b>ganti SIAP board</p> <p><b>C1:</b>SUET PCB rusak  <b>A1:</b>ganti SUET board</p>

<b>Code</b>	<b>Safety Chain Messages (SIAP)</b>
3513	<p><b>E_SAFETY_CHAIN_ERROR_NOT_RECOVERABLE</b></p> <p>Elevator tidak dapat pulih dari safety circuit error terbuka (typically setelah 20 upaya penutupan pintu berturut-turut). Elevator terblokir.</p> <p><b>C1:</b>Safety chain terbuka permanen</p> <p><b>A1:</b>cek SK voltage</p> <p>Measure:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>--IUSK flashes (Lihat BAB 4.4)</li> <li>» Use key DUEISK-A untuk menyelesaikan short circuit dan trigger reset</li> <li>&gt; IUSK lights up</li> <li>&gt; cek travel ke masing-masing floor</li> <li>&gt; jika semua OK lalu masalah terselesaikan</li> </ul> <p>&lt;red&gt;Tips &amp; tricks</p> <p>It can happen that water gets into the hoistway when cleaning, thus triggering a short circuit. Feedback is important if this happens to be an intermittent fault.</p>
	<p><b>C2:</b>Safety chain terbuka permanen</p> <p><b>A2:</b>Test SMIC</p> <p>Measure:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>--IUSK flashes in spite of action 1</li> <li>--mengeluarkan plug KSS pada SMIC</li> <li>--Use key DUEISK-A untuk menyelesaikan short circuit dan trigger reset</li> <li>» IUSK does not light up or flash</li> <li>&gt; ganti SMIC</li> </ul> <p>Tips &amp; Tricks:</p> <p>Do not forget the following when renewing SMIC</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>» SIM card</li> <li>» Bus termination dimatikkan</li> <li>» pastikan SCPU dan CLSD terlibat tepat (push in firmly, printed circuit board clips completely closed)</li> </ul> <p>Lihat BAB 4.4 atau diagram instalasi</p>

Code	Safety Chain Messages (SIAP)
	<p><b>C3:</b>Safety chain terbuka permanen</p> <p><b>A3:</b>periksa SK segment Measure: --Pull out plugs KSS, SKS, SKC, KBV, ESE on SMIC --Use key DUEISK-A utk membatalkan short circuit dan trigger reset --IUSK lights up</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>» Plug in KSS, SKS, SKC, KBV, ESE in this sequence until IUSK flashes once more</li> <li>» Rectify short circuit in the corresponding segment</li> </ul> <p>Tips &amp; Tricks: Lihat BAB 4.4 atau diagram instalasi</p>
	<p><b>C4:</b>Safety chain terbuka pemanen</p> <p><b>A4:</b>cek RTS segment Measure: --IUSK lights up, ISPT tidak</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>» Fault in passive safety circuit (gunakan diagram utk menemukan semua contacts)</li> <li>--IUSK dan ISPT light up namun elevator tetap tidak bergerak</li> <li>--Control reset, jika doors tidak tertutup setelah reset, lalu:</li> <li>» periksa door drive</li> <li>» Door tidak OK</li> <li>&gt; Malfungsi Rectify door</li> <li>--RTS tidak light up</li> <li>» Bridge KTS dengan bridge set dan move car dalam inspection</li> <li>» lepaskan bridge</li> <li>» periksa hoistway door contact</li> <li>--RTS menyala namun ISK tidak, teruskan dengan tindakan5</li> <li>--RTS dan ISK menyala namun elevator tetap tidak bergerak</li> <li>» Reset menu 101.1 dan control reset</li> <li>» Elevator remains stationary</li> <li>&gt; minta support</li> </ul> <p>Tips &amp; Tricks: RTS dan ISK tidak akan menyala saat pintu terbuka</p>

<b>Code</b>	<b>Safety Chain Messages (SIAP)</b>
	<p><b>C5:</b>Safety chain terbuka permanen</p> <p><b>A5:</b>cek ISK segment</p> <p>Measure: Periksa semua safety contacts (pada car) antara RTS dan ISK menurut pada diagram.</p>
3514	<p><b>E_SAFETY_CHAIN_PIT_ACTIVATION_CHECK_UNSUCCESSFUL</b></p> <p>Pemeriksaan periodik jika overbridging dari safety circuit contact dalam pit berjalan (e.g. digunakan dalam operasi kebakaran Korea) telah gagal.</p>
	<p><b>C1:</b>Overbridging relays rusak</p> <p><b>A1:</b>Periksa fungsi relays RUESG, RUESG1 dan RSG_A</p>
	<p><b>C2:</b>Wiring dari/ke overbridging relays buruk</p> <p><b>A2:</b>Periksa wiring relays RUESG, RUESG1 dan RSG_A</p>
	<p><b>C3:</b>Fieldbus communication bermasalah (harap periksa eror sebelumnya di eror log)</p> <p><b>A3:</b>periksa error 3603 untuk penyebab dan tindakan</p>
3515	<p><b>E_SAFETY_CHAIN_PIT_DEACTIVATION_CHECK_UNSUCCESSFUL</b></p> <p>Periksa periodic jika pembatalan overbridging pada safety circuit contacts dalam berjalan (e.g. digunakan dalam operasi kebakaran Korea) telah gagal.</p>
	<p><b>C1:</b>Overbridging relays rusak</p> <p><b>A1:</b>Periksa fungsi relays RUESG, RUESG1 dan RSG_A</p>
	<p><b>C2:</b>Wiring dari/ke overbridging relays buruk</p> <p><b>A2:</b>Periksa wiring relays RUESG, RUESG1 dan RSG_A</p>
	<p><b>C3:</b>Fieldbus communication bermasalah (harap periksa eror sebelumnya di error log)</p> <p><b>A3:</b>periksa error 3603 utk penyebab dan tindakan</p>

<b>Code</b>	<b>Safety Chain Messages (SIAP)</b>
3516	<p><b>E_SAFETY_CHAIN_KNA_ACTIVATION_CHECK_UNSUCCESSFUL</b></p> <p>Periksa periodic jika overbridging dari safety circuit contact pada car emergency exit berjalan (e.g. digunakan dalam operasi kebakaran Korea) telah gagal.</p> <p><b>C1:</b>SIAP PCB rusak (e.g. relays simulating door zone (PHS/PHS1) rusak)  <b>A1:</b>Ganti SIAP board</p>
3517	<p><b>E_SAFETY_CHAIN_KNA_DEACTIVATION_CHECK_UNSUCCESSFUL</b></p> <p>Periksa periodic jika pembatalan overbridging pada safety circuit contact pada car emergency exit berjalan (e.g. digunakan dalam operasi kebakaran Korea) Telah gagal.</p> <p><b>C1:</b>SIAP PCB rusak (e.g. relays simulating door zone (PHS/PHS1) rusak)  <b>A1:</b>Ganti SIAP board</p>
3550	<p><b>E_SAFETY_CIRCUIT_NOT_CLOSED_AT_ISK</b></p> <p>Safety circuit tidak tertutup pada tap 'ISK' saat diharapkan untuk tertutup (e.g. sebelum memulai trip)</p> <p><b>C1:</b>sedikitnya satu car door tidak menutup(e.g. KTC terbuka)  <b>A1:</b>periksa mengapa pintu tidak tertutup</p>
	<p><b>C2:</b>Safety circuit wiring rusak atau safety circuit contact(s) rusak atau disesuaikan dengan buruk  <b>A2:</b>Periksa general wiring safety circuit dan safety circuit contacts pada bagian safety circuit yang sesuai</p>
3553	<p><b>E_SAFETY_CIRCUIT_NOT_CLOSED_AT_IRTS</b></p> <p>Safety circuit tidak menutup pada tap 'IRTS' saat diharapkan utk menutup (e.g. sebelum memulai trip)</p> <p><b>C1:</b>Sedikitnya satu landing door tak tertutup(e.g. KTS buka)  <b>A1:</b>periksa mengapa pintu tersebut tak menutup</p>

<b>Code</b>	<b>Safety Chain Messages (SIAP)</b>
	<p><b>C2:</b>Safety circuit wiring bermasalah atau safety circuit contact rusak atau disesuaikan dengan buruk</p> <p><b>A2:</b>periksa wiring safety circuit umum dan safety circuit contact pad bagian safety circuit yang sesuai</p>
<b>3560</b>	<p><b>E_SAFETY_CIRCUIT_NOT_OPENED_AT_ISK</b></p> <p>Safety circuit tak terbuka pada 'ISK' saat diharapkan terbuka(e.g. saat membuka pintu)</p>
	<p><b>C1:</b>safety circuit pada car door telah bridged atau car door safety contact rusak (e.g. KTC saling tersangkut)</p> <p><b>A1:</b>periksa safety circuit untuk bridges (e.g. plugs) dan door safety circuit contact yang sesuai untuk operasi yang tepat</p>
<b>3562</b>	<p><b>E_SAFETY_CIRCUIT_NOT_OPENED_AT_IRTS</b></p> <p>Safety circuit tak terbuka pada tap 'IRTS' saat diharapkan membuka (e.g. saat membuka pintu)</p>
	<p><b>C1:</b>Pada Bionic Control: safety circuit pada landing door telah bridged atau landing door safety contact rusak (e.g. KTS saling tersangkut)</p> <p><b>A1:</b>Periksa safety circuit utk bridges (e.g. plugs) dan door safety circuit contacts yang sesuai untuk operasi yang tepat</p>
<b>3570</b>	<p><b>E_SAFETY_CIRCUIT_OPENED_AT_ISK</b></p> <p>Safety circuit terbuka tak terduga (e.g. saat trip) pada tap 'ISK'</p>
	<p><b>C1:</b>car telah melebihi hoistway end limit (e.g. KNE, KNE_U, KNE_D)</p> <p><b>A1:</b>Periksa mengapa car telah melebihi hoistway end limit. Periksa log atas kemungkinan laporan pesan sebelumnya. Lepas elevator dari kondisi terblokir (lakukan prosedur reset).</p>

<b>Code</b>	<b>Safety Chain Messages (SIAP)</b>
	<p><b>C2:</b>Car telah melebihi maximum speed limit (e.g. KBV)</p> <p><b>A2:</b>Periksa mengapa car telah melebihi maximum speed (overspeed naik atau turun). Periksa log atas kemungkinan laporan pesan sebelumnya. Lepas elevator dari kondisi terblokir (lakukan prosedur reset ).</p>
	<p><b>C3:</b>car safety gear Terpasang (e.g. KF)</p> <p><b>A3:</b>Lepas car dari safety gear yang terpasang(lakukan prosedur reset)</p>
	<p><b>C4:</b>car emergency exit door tak terkunci (e.g. KNA)</p> <p><b>A4:</b>tutup dan kunci car emergency exit door</p>
	<p><b>C5:</b>Safety circuit wiring bermasalah atau safety circuit contact rusak atau disesuaikan buruk.</p> <p><b>A5:</b>Periksa wiring safety circuit umum dan safety circuit contacts pada bagian safety circuit yang sesuai</p>
3571	<p><b>E_SAFETY_CIRCUIT_OPENED_AT_ISPT</b></p> <p>Safety circuit terbuka tak terduga (e.g. saat trip) pada tap 'ISPT'</p>
	<p><b>C1:</b>car speed governor rope tension terlalu rendah (e.g. KSSBV)</p> <p><b>A1:</b>periksa mengapa car speed governor rope tension terlalu rendah.</p>
	<p><b>C2:</b>pit ladder tak ditarik kembali</p> <p><b>A2:</b>Tarik kembali pit ladder</p>
	<p><b>C3:</b>Safety circuit wiring bermasalah atau safety circuit contact(s) rusak atau disesuaikan buruk</p> <p><b>A3:</b> Periksa wiring safety circuit umum dan safety circuit contacts pada bagian safety circuit yang sesuai</p>
3573	<p><b>E_SAFETY_CIRCUIT_OPENED_AT_IRTS</b></p> <p>Safety circuit terbuka tak terduga (e.g. saat trip) pada tap 'IRTS'</p>

<b>Code</b>	<b>Safety Chain Messages (SIAP)</b>
	<p><b>C1:</b> Sedikitnya satu landing door telah terbuka (e.g. KTS)  <b>A1:</b> Periksa mengapa pintu tersebut telah terbuka</p>
	<p><b>C2:</b> Safety circuit wiring bermasalah atau safety circuit contact(s) rusak atau disesuaikan buruk  <b>A2:</b> Periksa wiring safety circuit umum dan safety circuit contacts pada bagian safety circuit yang sesuai</p>
<b>3575</b>	<p><b>E_SAFETY_CIRCUIT_OPENED_AT_IUSK</b>  Safety circuit terbuka tak terduga (e.g. saat trip) pada tap 'IUSK'</p>
	<p><b>C1:</b> power supply pada safety circuit bermasalah  <b>A1:</b> Periksa operasi power supply (e.g. fuses, input power etc.)</p>
	<p><b>C2:</b> power supply pada safety circuit Bermasalah  <b>A2:</b> cek LUEISK  Measure:  cek LUEISK (Lihat BAB 4.4)  » gunakan DUEISK menyelesaikan short circuit periksa fungsi elevator dengan test travels jika LUEISK masih aktif:  » Severe rusak, request support Tips &amp; Tricks:  Ini dapat terjadi saat air masuk kedalam hoistway saat cleaning, justru memicu short circuit. Feedback penting jika terjadi untuk intermittent fault. Periksa safety circuit utk short circuit ke earth.</p>
	<p><b>C3:</b> power supply pada safety circuit bermasalah  <b>A3:</b> ganti SMIC  Measure: ganti SMIC  Tips &amp; Tricks:  Patuhil aturan EMC  ganti SMIC entails hapus door uprights.</p>
	<p><b>C4:</b> Earth bermasalah  <b>A4:</b> periksa safety circuit atas short circuit ke earth.</p>

<b>Code</b>	<b>Safety Chain Messages (SIAP)</b>
3596	E_SAFETY_CIRCUIT_RECOVERY_SUCCESSFUL
3597	E_SAFETY_CIRCUIT_RECOVERY_UNSUCCESSFUL
3598	E_SAFETY_CIRCUIT_RECOVERY_DOOR_SUCCESSFUL
3599	E_SAFETY_CIRCUIT_RECOVERY_DOOR_UNSUCCESSFUL

<b>Code</b>	<b>Communication Messages</b>
3601	<p><b>E_BUS_SCAN_FAILED (CAN BUS)</b></p> <p>Pada startup, controller memeriksa apakah seluruh bus nodes (e.g. landing operating panels) berkomunikasi dengan main controller. Eror ini terjadi jika pemeriksaan ini gagal. Ingat, eror ini tak terjadi jika node tambahan tersambung ke bus.</p>
	<p><b>C1:</b>Koneksi buruk ke bus node (e.g. landing operating panel)</p> <p><b>A1:</b>Periksa bus wiring umum. Periksa bus connector pada controller main board dan seluruh bus nodes.</p>
	<p><b>C2:</b>bus power supply buruk</p> <p><b>A2:</b>periksa supply voltage pada bus utk ketidakstabilan</p>
	<p><b>C3:</b>EMC bermasalah</p> <p><b>A3:</b>periksa seluruh BUS utk interupsi</p>
3602	<p><b>E_LOP_COUNT_FAILED</b></p> <p>Setelah konfigurasi bus nodes (e.g. landing operating panels) peiksa seluruh kemungkinan node addresses dilakukan d a n IO function mapping yang sesuai terbaca. error ini terjadi jika terdapat masalah komunikasi terhadap bus node saat fase ini.</p>
	<p><b>C1:</b>Koneksi buruk ke bus node (e.g. landing operating panel)</p> <p><b>A1:</b>Periksa secara umum bus wiring. Periksa bus connector [ada controller main board dan seluruh bus nodes. Lakukan kembali penghitungan LOP (CF00, LE00 ).</p>

Code	Communication Messages
	<p><b>C2:</b>Bus power supply buruk</p> <p><b>A2:</b>Periksa supply voltage pada bus atas ketidakstabilan. Lakukan kembali penghitungan LOP</p>
	<p><b>C3:</b>EMC bermasalah</p> <p><b>A3:</b>Periksa seluruh bus atas halangan. Redo LOP count (CF00, LE00).</p>
3603	<p><b>E_BIOBUS_NODE_DEAD</b></p> <p>Saat operasi, komunikasi ke bus node (e.g. landing operating panel) telah gagal. Ingat, eror ini terjadi setiap saat komunikasi hilang ke single bus node .</p>
	<p><b>C1:</b>Koneksi buruk ke bus node (e.g. landing operating panel)</p> <p><b>A1:</b>Periksa secara umum bus wiring. Periksa bus connector pada controller main board dan seluruh bus</p>
3604	<p><b>E_BIOBUS_NODE_ALIVE</b></p> <p>Node hidup kembali.</p>
	<p><b>C1:</b>node cacat pada location ini</p> <p><b>A1:</b>periksa node.</p>
	<p><b>C2:</b>Koneksi buruk ke node</p> <p><b>A2:</b>periksa koneksi wiring and plugs</p>
4050	<p><b>E_AAT_CALL_SIM_START</b></p> <p>This event informs that calls are automatically generated and a certain number of trip would be executed.</p>
4051	<p><b>E_AAT_CALL_SIM_TERMINATED</b></p> <p>This event informs that the automatic calls generator has been disabled since the amount of trip requested has been</p>

Code	Safety Device Messages
4305	<p><b>E_SAFETY_DEVICE_CAR_UNINTENDED_MOVEMENT</b>  elevator safety device mendeteksi car bergerak tanpa kontrol (e.g meninggalkan door zone dengan pintu terbuka).</p> <p><b>C1:</b>Kesalahan serius pada traction means atau brake  <b>A1:</b>periksa hati-hati gerakan car yang tak dinginkan dan slesesaikan masalah.  Lepaskan elevator dari keadaan blocked oleh dedicated reset pada tripped safety device.</p>
	<p><b>C2:</b>Car door safety contact terbuka saat start  <b>A2:</b>pastikan fungsi KTC tepat, adjust KTC sesuai.  Pastikan installasi tepat pada doors dan menyelesaikan beberapa isu yg ditemukan.</p>
4360	<b>E_SAFETY_DEVICE_EAS_WARNING</b>
4361	<b>E_SAFETY_DEVICE_EAS_ANOMALY</b>
4362	<b>E_SAFETY_DEVICE_EAS_ERROR</b>
4363	<b>E_SAFETY_DEVICE_EAS_INTERNAL_ERROR</b>
4364	<b>E_SAFETY_DEVICE_EAS_RESET_RQST</b>
4365	<b>E_SAFETY_DEVICE_EAS_ASSISTED_RESET_RQST</b>
4366	<b>E_SAFETY_DEVICE_EAS_RESET_FAIL</b>
4367	<b>E_SAFETY_DEVICE_EAS_RESET_SUCCESFUL</b>
4368	<b>E_SAFETY_DEVICE_EAS_HB_LOST</b>
4369	<b>E_SAFETY_DEVICE_EAS_HB_RESTORED</b>

Code	Traction Media Messages
4601	<p><b>E_TM_RESIDUAL_STRENGTH_WARNING</b>  Traction media residual strength insufficient warning</p>

<b>Code</b>	<b>Traction Media Messages</b>
	<p><b>C1:</b>The number of bending cycles respectively the trip count approaches the service limits.</p> <p><b>A1:</b>memulai penggantian traction media sebelum berakhir estimated lifetime.</p>
<b>4602</b>	<p><b>E_TM_RESIDUAL_STRENGTH_INSUFFICIENT</b></p> <p>Traction media residual strength insufficient</p>
	<p><b>C1:</b>The maximal permitted bend cycle count our trip count for the traction media had been exceeded.</p> <p><b>A1:</b>ganti traction media.</p>
<b>4603</b>	<p><b>E_TM_BENDING_STRESS_COUNT_RESET</b></p> <p>Traction media bending stress counter reset</p>
	<p><b>C1:</b>The maintenance person enters a new STM manufacturing date: the bending counter has been reset (set to 0).</p> <p><b>A1:</b>tidak ada</p>
<b>4604</b>	<p><b>E_TM_BENDING_STRESS_WARNING_LIMIT_CHANGED</b></p> <p>The maximum permitted traction media bending stress count warning limit was changed.</p>
<b>4605</b>	<p><b>E_TM_BENDING_STRESS_MAXIMUM_CHANGED</b></p> <p>The maximum permitted traction media bending stress count was changed.</p>
<b>4606</b>	<p><b>E_TM_AGING_CLOCK_FAILURE</b></p> <p>elevator clock tidak berjalan atau tertunda.</p>
	<p><b>C1:</b>Tanggal pada elevator clock tidak terset atau salah. Ini terjadi karna loss of mains dan battery power.</p> <p><b>A1:</b>Atur tanggal yang tepat.</p>
<b>4607</b>	<p><b>E_TM_MAX_AGE_WARNING</b></p> <p>Usia traction media mendekati akhir, memulai penggantian.</p>

<b>Code</b>	<b>Traction Media Messages</b>
	<p><b>C1:</b>The age of the traction media reached the defined percentage of the service limit.</p> <p><b>A1:</b>memulai penggantian traction media sebelum akhir batas waktu.</p>
<b>4608</b>	<p><b>E_TM_MAX_AGE_EXCEEDED</b></p> <p>The maximum permitted age of the traction media is exceeded, it shall be replaced.</p>
	<p><b>C1:</b>The maximum permitted age of the traction media was exceeded.</p> <p><b>A1:</b>ganti traction media.</p>
	<p><b>C2:</b>Tanggal elevator clock tidak tepat.</p> <p><b>A2:</b>atur tanggal yang tepat.</p>
<b>4610</b>	<p><b>E_TM_RES_STRENGTH_MONITORING_VIRGIN_STORAGE_DETECT</b></p> <p>Either the master or backup storages for traction media insufficient strength monitoring is virgin (empty). The virgin storage is initialized with a copy of the STM Monitoring data.</p>
	<p><b>C1:</b>The controller finds that one of the redundant media does not contains any data. The controller rebuilds the STM information.</p> <p><b>A1:</b>None</p>
<b>4611</b>	<p><b>E_TM_RES_STRENGTH_MONITORING_REF_KEY_MISMATCH</b></p> <p>Reference key mismatch of master and backup storages of traction media insufficient strength monitoring. The reference key consists of the manufacturing date of the oldest traction media and the commission number.</p>
	<p><b>C1:</b>Commissioning number differs between controller and chipcard.</p> <p><b>A1:</b>Replace chipcard with correct commissioning number.</p>

<b>Code</b>	<b>Traction Media Messages</b>
<b>4612</b>	<p><b>E_TM_RES_STRENGTH_MONITORING_DATA_MISMATCH</b></p> <p>Data mismatch between master and backup storages of traction media insufficient strength monitoring. The reference keys of both storages are identical. The highest STM trip count value and the lowest STM trip count limit are replicated to both storages.</p> <p><b>C1:</b> The controller found different STM bending counter in the redundant storages.  <b>A1:</b> None</p> <p><b>C2:</b> The controller found different STM bending limits in the redundant storages. The new value is taken from chipcard.  <b>A2:</b> None</p> <p><b>C3:</b> The controller found different STM bending warning levels in the redundant storages. The new value is taken from chipcard.  <b>A3:</b> None</p> <p><b>C4:</b> The controller found different SBPT in the redundant storages. The new value is taken from chipcard.  <b>A4:</b> None</p>
<b>4613</b>	<p><b>E_TM_RES_STRENGTH_MONITORING_BACKUP_MISSING</b></p> <p>Missing backup storage of traction media insufficient strength monitoring.</p> <p><b>C1:</b> STM data cannot be saved on chipcard.  <b>A1:</b> Replace chip card with one with 1k.</p>
<b>4615</b>	<p><b>E_TM_DATA_MEMORY_RECOVERY_SUCCESS</b></p> <p>Successful recovery of traction media data storage memory.</p> <p><b>C1:</b> A mismatch in STM data has been found and solved.  <b>A1:</b> Check previous log entries to see the reason of mismatch.</p>

<b>Code</b>	<b>Traction Media Messages</b>
<b>4616</b>	<p><b>E_TM_DATA_MEMORY_RECOVERY_UNSUCCESSFUL</b></p> <p>Recovery of traction media data storage memory was not successful. The reference key did not match any of the storages or restore failed.</p> <p><b>C1:</b>Reference key entered is wrong.  <b>A1:</b>Enter the correct reference key for the elevator from the maintenance log.</p> <p><b>C2:</b>Fault of one or both storage devices.  <b>A2:</b>Replace the faulty storage device. See previous log entry for detail.</p> <p><b>C3:</b>Both storage devices are from a different elevator or virgin.  <b>A3:</b>Re-enter the STM installation data from the maintenance log.</p> <p><b>C4:</b>STM chipcard option is missing.  <b>A4:</b>Replace chipcard with one with STM option enabled.</p>
<b>4617</b>	<p><b>E_TM_INSTALLATION_DATA_ENTERED</b></p> <p>Traction media installation data had been entered successfully.</p> <p><b>C1:</b>The procedure of configuring the STM parameter is terminated.  <b>A1:</b>Reset the controller.</p>
<b>4618</b>	<p><b>E_TM_STRESS_COUNT_ENTERED</b></p> <p>The STM stress count (trip or tend cycle counter) was set.</p> <p><b>C1:</b>A new STM bending counter has been entered. The advanced STM configuration has been used.  <b>A1:</b>None.</p>
<b>4619</b>	<p><b>E_TM_AGING_CLOCK_RECOVERY_SUCCESS</b></p> <p>The failure of the internal clock had been recovered.</p> <p><b>C1:</b>The maintenance person set the clock.  <b>A1:</b>None.</p>

Code	Traction Media Messages
4620	<b>E_TM_AGING_CLOCK_RECOVERY_FAILED</b> The failure of the internal clock had not been recovered within the permitted time.  <b>C1:</b> The internal clock had been stopped due to a loss of mains and battery power. <b>A1:</b> Set date and time.  <b>C2:</b> The controller expects soon an STM expiration. <b>A2:</b> Set date and time.  <b>C3:</b> The controller uses all the 210 days granted to set the correct date and time. <b>A3:</b> Set date and time.
4621	<b>E_TM_RETAINER_FAILURE</b> The failure of the belt retainer has been detected. Only recall, inspection and montage movements are allowed.  <b>C1:</b> The belt retainer has reported a problem. <b>A1:</b> Inspect belt, inspect retainer.
4622	<b>E_TM_RETAINER_RECOVERY_SUCCESS</b> The belt retainer has recovered from an error.
4623	<b>E_TM_ECM_ERROR</b> The STM conductivity test has failed.
	<b>C1:</b> Ground failure on the belt. <b>A1:</b> Inspect the belts.
4624	<b>E_TM_ECM_WARNING</b> The conductivity test is out of range.
4625	<b>E_TM_ECM_UNAVAILABLE</b> The conductivity device for STM: - Is no more alive (heartbeat lost) - Reports self check failure - Reports calibration error

<b>Code</b>	<b>Traction Media Messages</b>
	<b>C1:</b> ECM calibration failure. <b>A1:-</b>
	<b>C2:</b> ECM heartbeat is lost. <b>A2:</b> Check communication cable.
	<b>C3:</b> ECM reports a self test failure. <b>A3:</b> Replace hardware.
<b>4626</b>	<b>E_TM_ECM_WARNING</b> The conductivity device for STM is back in normal monitoring operation.
<b>4627</b>	<b>E_TM_RES_AGING_MONITORING_DATA_MISMATCH</b> Data mismatch between master and backup storages of traction media aging monitoring. The reference keys of both storages are identical. The aging limit and the aging warning limit differs on both storages.
	<b>C1:</b> Manufacturing date differs. <b>A1:</b> Activate menu 190 and enter the correct belt manufacturing date.
	<b>C2:</b> Aging limit differs. <b>A2:</b> Clear the fatal error.
	<b>C3:</b> Aging warning limit differs. <b>A3:</b> Clear the fatal error.
<b>4628</b>	<b>E_TM_TEMPERATURE_OUT_OF_RANGE</b> The TM are out of temperature.
<b>4629</b>	<b>E_TM_TEMPERATURE_IN_RANGE</b> The TM are in the temperature range.
<b>4630</b>	<b>E_TM_BENDING_STRESS_COUNT_ENTERED</b> Traction media bending stress counter entered.
<b>4631</b>	<b>E_TM_BENDING_STRESS_COUNTER_MISMATCH</b> This error is generated when there is a mismatch between bending counter in EEPROM and on SIM card.

<b>Code</b>	<b>Traction Media Messages</b>
<b>4632</b>	<b>E_TM_MANUFACTURING_DATE_MISMATCH</b> This error is generated when there is a mismatch between manufacturing date in EEPROM and on SIM card.
<b>Code</b>	<b>Overlay Messages</b>
<b>4700</b>	<b>OVERLAY_NO_ERROR</b>
<b>4701</b>	<b>OVERLAY_HEARTBEAT_MISSING</b> The heartbeat dari overlay hilang.  <b>C1:</b> Main controller sempat hilang, koneksi ke overlay board. Jika eror ini terdeteksi, bionic controller keluar dari group dan berlanjut untuk melakukan seluruh panggilan dalam simplex fashion. Jika koneksi ke overlay dipulihkan, informasi OVERLAY HEARTBEAT RECOVERED juga dicatat dalam log <b>A1:</b> Periksa proper cabling pada overlay board.
<b>4702</b>	<b>OVERLAY_ECU_HEARTBEAT_MISSING</b> The overlay detects that no heartbeat is received from the ECU.
<b>4703</b>	<b>OVERLAY_HEARTBEAT_RECOVERED</b> elevator control mulai menerima heartbeat dari overlay.
	<b>C1:</b> Informasi ini disimpan di log peristiwa jika koneksi sebelumnya hilang ke overlay board kini pulih <b>A1:</b> tak ada
<b>4704</b>	<b>OVERLAY_ECU_HEARTBEAT_RECOVERED</b> ECU menerima overlay mulai mendengar heartbeat dari ECU.

<b>Code</b>	<b>Overlay Messages</b>
<b>4705</b>	<p><b>OVERLAY_ELEVATOR_IN_GROUP_MISSING</b></p> <p>Komponen Overlay hilang dalam group.</p> <p><b>C1:</b>Eror ini dimasukkan ke log jika satu atau lebih controllers bukan lagi bagian group. Mungkin bahwa eror hanya dideteksi oleh beberapa elevator dari group.</p> <p><b>A1:</b>Untuk memahami lebih baik apa penyebab isu, dianjurkan untuk memeriksa overlay monitoring menu (HMI menu 30 &gt; 309) sebagai nilai terdapat bantuan tertentu dalam pinpointing dimana masalah group mungkin ada</p>
<b>4706</b>	<p><b>OVERLAY_ALL_ELEVATORS_ARE_IN_GROUP</b></p> <p>Komponen Overlay seluruhnya ada</p> <p><b>C1:</b>Laporan eror sebelumnya OVERLAY ELEVATOR IN GROUP MISSING kini telah pulih.</p> <p><b>A1:</b>Tidak ada</p>

<b>Code</b>	<b>Telemonitoring Messages</b>
<b>5002</b>	<p><b>E_RM_NO_PHYSICAL_DATA_CONNECTION_TO_CC</b></p> <p>Koneksi data dari elevator (remote monitoring data communication device, e.g. modem) ke control center secara fisik tidak tercipta atau secara fisik terinterupsi</p> <p><b>C1:</b>koneneksi secara fisik terinterupsi atau buruk</p> <p><b>A1:</b>periksa koneksi data (e.g. phone line)</p> <p><b>C2:</b>Data speed negotiation gagal (e.g. at modem)</p> <p><b>A2:</b>Periksa konfigurasi (e.g. kode negara)</p>
<b>5007</b>	<p><b>E_RM_DATA_COMMUNICATION_DEVICE_DEAD</b></p> <p>Komunikasi antara elevator control dan remote monitoring data communication device (e.g. modem) bermasalah</p>

<b>Code</b>	<b>Telemonitoring Messages</b>
	<p><b>C1:</b>Koneksi antara elevator control board dan remote monitoring data communication device (e.g. modem) bermasalah</p> <p><b>A1:</b>Periksa koneksi data</p>
	<p><b>C2:</b>Remote monitoring data communication device (e.g. modem) rusak</p> <p><b>A2:</b>ganti remote monitoring data communication device</p>
<b>5009</b>	<p><b>E_RM_CLSD_FAILURE</b></p> <p>Communication line sharing device telah mendeteksi kegagalan dari internal electronics.</p> <p>Ingin, telealarm device tetap dapat beroperasi, namun back-calls dari control center ke telealarm atau telemonitoring device tidak lagi mungkin.</p>
	<p><b>C1:</b>Device internal gagal</p> <p><b>A1:</b>ganti CLSD PCB</p>
<b>5010</b>	<p><b>E_RM_DISABLED_DUE_TO_TERMINAL_ACTIVATION</b></p> <p>Komunikasi antara modem dan controller tidak aktif karna local terminal teraktifkan (contact the local field expert).</p>

<b>Code</b>	<b>Car Alarm Messages</b>
<b>8001</b>	<p><b>E_CAR_ALARM_BUTTON_PRESSED</b></p> <p>Kondisi tombol log alarm untuk enhanced diagnostic (misuse)</p>
<b>8002</b>	<p><b>E_CAR_ALARM_BUTTON_RELEASED</b></p> <p>Kondisi tombol log alarm untuk enhanced diagnostic (misuse)</p>
<b>8003</b>	<p><b>E_CAR_ALARM_RELAY_ACTIVATED</b></p> <p>Kondisi tombol log alarm untuk enhanced diagnostic (misuse)</p>
<b>8004</b>	<p><b>E_CAR_ALARM_RELAY_DEACTIVATED</b></p> <p>Kondisi tombol log alarm untuk enhanced diagnostic (misuse)</p>
<b>8005</b>	<p><b>E_CAR_INVALID_ALARM_DETECTED</b></p> <p>Tombol alarm ditekan atau relay teraktifasi diterima saat waktu filtering biasanya</p>

<b>Code</b>	<b>Car Alarm Messages</b>
<b>8006</b>	<b>E_CAR_ALARM_FILTERED</b> Alarm telah diterima dalam normal mode namun dengan pintu tak terbuka penuh atau dengan car tak traveling
<b>8007</b>	<b>E_CAR_VALID_ALARM_DETECTED</b> Alarm telah diterima saat time ketika alarm circuit discriminator tak aktif.
<b>8008</b>	<b>E_CAR_ALARM_FORWARDED</b> Alaram telah diterima saat discriminator aktif, system mencoba membebaskan penumpang tepat waktu namun gagal sehingga alarm secara otomatis diteruskan oleh sistem
<b>8009</b>	<b>E_CAR_ALARM_DEVICE_OFF_HOOK</b> alarm deviceberada pada jalur untuk alarm call.
<b>8010</b>	<b>E_CAR_ALARM_DEVICE_ON_HOOK</b> alarm device tidak lagi berada pada jalur untuk alarm call.
<b>8011</b>	<b>E_CAR_ALARM_TEST_ENABLED</b> Rangkaian tombol COP alarm yang valid telah dilakukan atau menu yang sesuai (134) telah aktif. Elevator menginformasi telealarm device bahwa alarm selanjutnya adalah test alarm
<b>8012</b>	<b>E_CAR_ALARM_TEST_STARTED</b> Sebuah tombol alarm tertekan telah terdeteksi dan adalah sebuah test.
<b>8013</b>	<b>E_CAR_ALARM_TEST_END</b> Sebuah tombol alarm tertekan telah terdeteksi dan adalah sebuah test.
<b>8014</b>	<b>E_CAR_ALARM_TEST_DISABLED</b> Pesan ini berarti tak ada alarm tes yang dilakukan pada the COP keyboard. Kejadian ini datang setelah predefined time window (biasanya 30s) dimana orang maintenance dapat melakukan test alarm
<b>8017</b>	<b>E_MAIN_SWITCH_OFF</b>

<b>Code</b>	<b>Car Alarm Messages</b>
<b>8018</b>	<b>E_MAINS_POWER_FAILURE</b> – fase power line hilang utk setidaknya 1200 ms – Power phase terrotasi utk setidaknya 1200 ms
<b>8019</b>	<b>E_CAR_EMERGENCY_LIGHT_DEFECT</b>
<b>8020</b>	<b>E_CAR_EMERGENCY_LIGHT_OK</b> Emergency car light tersedia
<b>8021</b>	<b>E_CAR_ROOF_TEMPERATURE_OK</b> Car roof temperature dalam jangkauan. Lihat rangkaian thresholds CF22PA27 dan CF22PA28.
<b>8022</b>	<b>E_CAR_ROOF_TEMPERATURE_OUT_OF_RANGE</b> Car roof temperature tidak dalam jangkauan. Lihat jangkauan thresholds CF22PA27 dan CF22PA28
<b>8023</b>	<b>E_CAR_ALARM_BUTTON_DEFECT</b>
<b>8024</b>	<b>E_CAR_ALARM_BUTTON_OK</b>
<b>8025</b>	<b>E_ELECTRICAL_INDICATOR_COP_FAIL</b>
<b>8026</b>	<b>E_ELECTRICAL_INDICATOR_LOP_FAIL</b>
<b>8028</b>	<b>E_SELF_TEST_TRIP_PERFORMED</b> Self test trip has been triggered. lihat parameters CF22PA7 dan CF22PA8.
<b>8030</b>	<b>E_ECU_TEMPERATURE_OK</b> Temperature pada ECU normal.
<b>8031</b>	<b>E_ECU_TEMPERATURE_OUT_OF_RANGE</b> Temperature pada ECU diluar jangkauan.
<b>8032</b>	<b>E_MAIN_SWITCH_ON</b> Main switches (JH) telah switched on.
<b>8033</b>	<b>E_MAINS_POWER_OK</b> Mains power terdeteksi tepat.
<b>8034</b>	<b>E_CAR_ALARM_TEST_FAILURE</b> Automated alarm test gagal.

<b>Code</b>	<b>Car Alarm Messages</b>
8035	<b>E_CAR_ALARM_TEST_OK</b> Automated alarm test passed.
8036	<b>E_ELECTRICAL_INDICATOR_COP_OK</b>
8037	<b>E_ELECTRICAL_INDICATOR_LOP_OK</b>
8038	<b>E_DAILY_TESTS_NOT_PERFORMED</b> This event is log in case of none of the following test has been performed in the previous 24h: <ul style="list-style-type: none"> <li>- COP indicator</li> <li>- LOP indicator</li> <li>- Alarm</li> <li>- Emergency car light.</li> </ul>
8039	<b>E_CAR_ROOF_TEMPERATURE_BROKEN_MISSING</b> Temperature sensor provides abnormal values. temperature diatas 120 derajat celsius atau temperature dibawah -40 derajat celsius.
	<b>C1:</b> Temperature sensor rusak <b>A1:</b> Ganti sensor
	<b>C2:</b> Temperature sensor Hilang <b>A2:</b> Periksa cabling
9000	<b>S_OUT_OF_SERVICE_OPERATION</b>
9001	<b>S_PASSENGER_TRAVEL_OPERATION</b>
9002	<b>S_INDEPENDENT_OPERATION</b>
9003	<b>S_FIRE_OPERATION</b>
9004	<b>S_FIREFIGHTER_OPERATION</b>
9005	<b>S_EMERGENCY_POWER_OPERATION</b>
9006	<b>S_EARTHQUAKE_OPERATION</b>
9007	<b>S_EMERGENCY_MEDICAL_TECHNICIAN</b>
9008	<b>S_SPRINKLER_OPERATION</b>
9009	<b>S_WATER_IN_PIT_OPERATION</b>

Code	Car Alarm Messages
9010	S_ATTENDED_PASSENGER_TRAVEL_OPERATION
9011	S_PASSENGER_TRAVEL_OPERATION_WITHOUT_LOAD_MONITOR
9012	S_PASSENGER_RELEASE_TRAVEL_OPERATION
9013	S_POWER_SAVING_MODE
9029	S_MOVE_AROUND_OPERATION
9037	S_NO_OPERATION_DUE_TO_STOP_IN_CAR
9038	S_NO_OPERATION_DUE_TO_STOP_IN_CAR_FIREFIGHTER
9039	S_NO_OPERATION_DUE_TO_CAR_OVERLOAD
9040	S_NO_OPERATION_DUE_TO_INVALID_CONFIGURATION_DATA
9041	S_NO_OPERATION_DUE_TO_INVALID_HOISTWAY_IMAGE
9042	S_NO_OPERATION_DUE_TO_INVALID_LOAD_CONFIGURATION
9043	S_NO_OPERATION_DUE_TO_INVALID_DRIVE_CONFIGURATION
9045	S_OUT_OF_SERVICE_STM_MONITORING_FAILURE
9050	S_SERVICE_TECHNICIAN_VISIT
9051	S_INSTALLATION_TRAVEL
9052	S_CONFIGURATION_MODE
9053	S_INSP_MACHINE_ROOM
9054	S_INSP_TOP_OF_CAR
9055	S_INSP_IN_CAR
9056	S_HOISTWAY_ACCESS_CONTROL
9057	S_TEST_TRAVEL
9058	S_TEST_MODE
9059	S_LEARN_TRAVEL

Code	Car Alarm Messages
9060	S_INSPECTION_PREPARATION_TRAVEL
9061	S_OVERSPEED_GOVERNOR_RESET_TRAVEL
9063	S_OPERATION_WITH_DISABLED_CAR_LOAD_MONITORING
9070	S_ELEVATOR_RECOVERY
9071	S_ELEVATOR_TEMPERATURE_RECOVERY
9072	S_ELEVATOR_CAR_POSITION_RECOVERY
9073	S_ELEVATOR_DOOR_POSITION_RECOVERY
9074	S_ELEVATOR_BACKUP_POWER_RECOVERY
9075	S_NO_OPERATION_DUE_TO_SAFETY_CHAIN_OPEN_AT_ISPT
9080	S_STOP_SWITCH
9081	S_STOP_SWITCH_TOP_OF_CAR
9082	S_STOP_SWITCH_MACHINE_ROOM
9085	S_STOP_SWITCH_HOISTWAY_HEAD
9086	S_STOP_SWITCH_PIT
9089	S_NO_OPERATION_DUE_TO_DISABLED_MONITOR
9090	S_ELEVATOR_UNKNOWN_STATE
9091	S_ELEVATOR_STARTUP
9092	S_ELEVATOR_SUBSYSTEM_FIRMWARE_DOWNLOAD
9095	S_NO_OPERATION_DUE_TO_POWER_DOWN
9097	S_ELEVATOR_BREAKDOWN_PERSISTENT_LIMITED_OPERATION
9098	S_ELEVATOR_BREAKDOWN
9099	S_ELEVATOR_BREAKDOWN_PERSISTENT

## 9 \* Appendix D: Main Menu Structure

Menu	Menu function	Description section
[10_ _ _]	Special commands seperti Reset, Open loop travel, Learning travel, Car calls, ....	lihat 4.9 / 9.1
[20_ _ _]	Automatic (assisted) acceptance tests	lihat 9.2
[30_ _ _]	System info	lihat 9.3
[40_ _ _]	Configuration	lihat 5.3
[50_ _ _]	Diagnostics, Error history	lihat 4.6 and 8
[60_ _ _]	Statistics	lihat 9.4
[70_ _ _]	ACVF monitoring	lihat 4.7

### 9.1 Commands (Menu 10)

untuk rincian informasi dapat ditemukan di BAB 4.9

## 9.2 Automatic Acceptance Tests (Menu 20)

### Automatic (Assisted) Acceptance Tests

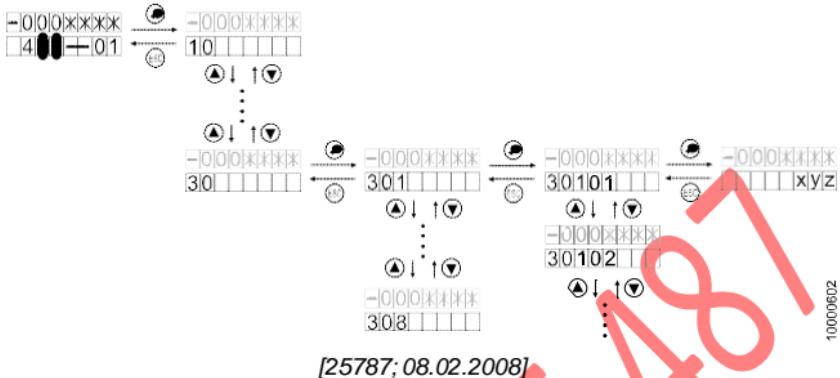
Automatic (assisted) acceptance test are part of the complete acceptance test and are described in the document J 139452 "Inspector's Guide".

Some of the tests can be used during the periodic preventive maintenance. These tests are described in the Quick Reference Guide K 609755 "Schindler 3100/300/5300, Preventive Maintenance".

20	Automatic (Assisted) Acceptance Test	
Description see J 139452 and J41140148		
	- -	Test Trip
	[ <u>  </u> /14]	Brake Capability Downward
	[ <u>  </u> /15]	Brake Capability Upward
	[ <u>  </u> /26]	Car speed for door pre-opening
	[ <u>  </u> /32]	Car Impact on Buffer
	[ <u>  </u> /35]	Safety Gear Car
	[ <u>  </u> /37]	Run Time Limit
	[ <u>  </u> /42]	Counterweight Balancing
	[ <u>  </u> /44]	Ascending Car Overspeed Protection
	[ <u>  </u> /48]	Belt monitoring
	[ <u>  </u> /62]	Counterweight Impact on Buffer
	[ <u>  </u> /64]	Half Brake Downward
	[ <u>  </u> /65]	Half Brake Upward
	[ <u>  </u> /75]	Safety Gear Car (Empty Car)
	[ <u>  </u> /88]	KNE Top
	[ <u>  </u> /89]	KNE Bottom

1) Used for oil buffers only

## 9.3 \* System Info (Menu 30)



## Overview

<b>301</b>	SW version (CF12)
<b>302</b>	HW version (CF13)
<b>303</b>	Tipe pintu
<b>305</b>	I/O inspection (since S00x V9.9)
<b>306</b>	ACVF monitoring, See also section 4.7.
<b>308</b>	ETM(A) Embedded Telemonitoring (Alarm) status
<b>309</b>	Overlay information
<b>320</b>	Telemonitoring menu (Since V9.8)
<b>330</b>	Last 5 STM installation data entries (Since 10.x)
<b>340</b>	Shaft info (Since V11.x)

9

## Detailed descriptions

301	<b>Software version</b> <ul style="list-style-type: none"><li>- [301-01] SCPU (Contoh: 95 = V9.5)</li><li>- [301-02] SDIC</li><li>- [301-03] ACVF</li><li>- [301-04] SEM (Tidak digunakan, bukan SEM PCB!)</li><li>- [301-05] COP #1 (Contoh: 33 = V3.3)</li><li>- [301-06] COP #2</li><li>- [301-08] CLSD (Contoh: 1205 = V1.2.05)</li><li>- [301-09] CPLD (SMIC61) (Contoh: 108 = V1.08)</li><li>- [301-10] Release version overlay (xx.xx.xx = "release". "release". "subrelease")</li><li>- [301-11] COP #3</li><li>- [301-12] COP #4</li><li>- [301-13] Bootloader (Since V9.83)</li><li>- [301-14] Door drive side 1 (Varidor only)</li><li>- [301-15] Door drive side 2 (Varidor only)</li><li>- [301-16] SA EAS</li></ul>
302	<b>Hardware version</b> <ul style="list-style-type: none"><li>- [302-01] SCPU</li><li>- [302-02] SDIC (51..58=SDIC5; 60,63=SDIC51; 61,64=SDIC52; 62,65=SDIC53)</li><li>- [302-03] ACVF</li><li>- [302-04] SEM (Tidak digunakan, bukan SEM PCB!)</li><li>- [302-05] COP #1 – lihat table dibawah</li><li>- [302-06] COP #2 – Lihat table dibawah</li><li>- [302-07] MMCx (not used)</li><li>- [302-08] CLSD or ETMA (65..69 = CLSD, 49 = ETMA)</li><li>- [302-09] SMIC (5 = SMIC5, 6 = SMIC6)</li><li>- [302-10] Overlay</li><li>- [302-11] COP #3 – lihat table dibawah</li><li>- [302-12] COP #4 – lihat table dibawah</li><li>- [301-14] Door drive side 1 (Varidor only)</li><li>- [301-15] Door drive side 2 (Varidor only)</li><li>- [301-16] SA EAS</li></ul>

<b>0</b>	unknown HW	<b>10</b> .. <b>40</b>	old COPs, not valid for Schindler 3100/3300/5300
<b>51</b>	COP5_N	<b>52</b>	COP5_10
<b>53</b>	COP5B_10 or COP5B_N	<b>54</b>	COP4_B (5 Lantai)
<b>55</b>	COP5 AP (apapun)	<b>56</b>	COP5_N ZLA
<b>57</b>	COP5_10 ZLA	<b>58</b>	COP5B_10 ZLA
<b>59</b>	unknown COP5 HW	<b>80</b>	SCOPH3
<b>81</b>	SCOPHM3	<b>82</b>	SCOPHMH3
<b>83</b>	SCOPMXB3	<b>90</b>	COP5B_10 AU
<b>93</b>	COP5 AP with EU fixtures	<b>94</b>	COP4_B_EU_8 (8 Lantai)
<b>95</b>	COP4_B_EU_12 (12 floors)	<b>96</b>	FIGS (papun)
<b>99</b>	POP1.Q		

Nilai untuk 302-05, -06, -11, -12

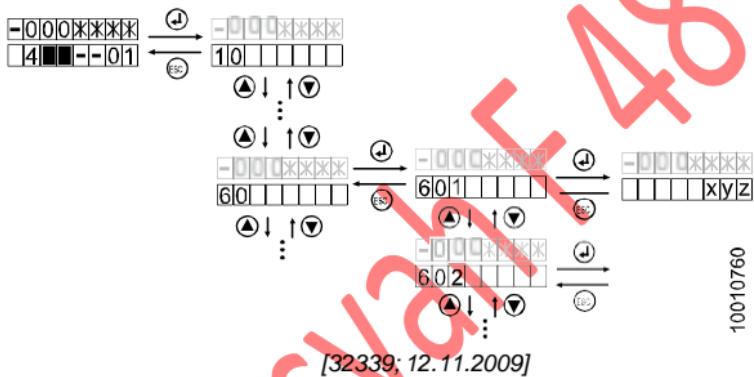
<b>303</b>	<b>Door Type</b> – [303-1] Door Type Side 1 – [303-2] Door Type Side 2
<b>306</b>	<b>ACVF Monitoring</b> Struktur menu sama seperti menu 70 (701..734). rincian deskripsi lihat BAB 4.7. [306-01] Actual elevator speed [306-02] Nominal linear speed [306-03] Encoder speed .. .. [306-36] Encoder offset autotuning result [306-37] Dynamic motor autotuning result

308	<b>ETM(A) Embedded Telemonitoring (Alarm) Statuses</b>
	<b>[308-1]</b> ETM(A) status konfigurasi <ul style="list-style-type: none"><li>- 0 = ETM(A) tidak terkonfigurasi</li><li>- 1 = ETM(A) Terkonfigurasi</li></ul>
	<b>[308-2]</b> ETM(A) status <ul style="list-style-type: none"><li>- 0 = Tak ditentukan</li><li>- 1 = Normal traffic</li><li>- 2 = ETM(A) Sementara mati (kunjungan service)</li><li>- 3 = ETM(A) Sementara untuk lebih dari 24 hours</li><li>- 4 = ETM(A) breakdown first fault. breakdown was terdeteksi pertama kali</li><li>- 5 = ETM(A) breakdown lebih masalah. Lebih dari satu breakdown dilaporkan.</li><li>- 6 = ETM(A) breakdown status active sejak lebih dari 24 jam</li></ul>
	<b>[308-3]</b> ETM(A) status komunikasi <ul style="list-style-type: none"><li>- 0 = Tak ditentukan</li><li>- 1 = Modem initializing (status sementara)</li><li>- 2 = Idle (modem initialized dan siap)</li><li>- 3 = Modem berbunyi dan tersambung (status sementara)</li><li>- 4 = Tersambung (negosiasi lengkap, status sementara)</li><li>- 5 = Modem hilang (tidak respon terhadap "Alive?" polling)</li><li>- 6 = Modem serial port non-aktif (saat ini tak digunakan)</li><li>- 7 = Modem dimiliki oleh PPP (data transfer dalam progress)</li><li>- 8 = tersambung (with encryption): PPP dan komunikasi SSL telah sukses tercapai</li></ul>
	<b>[308-4]</b> ETM(A) phone line status <ul style="list-style-type: none"><li>- 0 = Tak ditentukan</li><li>- 1 = tak ada operasi PSTN tersambung</li><li>- 2 = operasi PSTN tersambung</li><li>- 3 = operasi GSM tersambung</li><li>- 4 = TA device dalam off-hook</li></ul>
	<b>[308-5]</b> ETM(A) phone line voltage (0..255, 1 = 1 Volt)

<b>309</b>	<p><b>Overlay information (SW ≥ 9.7x only)</b> (Lihat juga BAB 4.10, Overlay diagnostics)</p> <p><b>[309-1] Overlay Availability</b></p> <p>1 = Penyimpanan persisten menunjukkan overlay terdeteksi saat tersedia. Nilai dapat diupdate (e.g. cleared) menggunakan HMI command 10 &gt; 136, jika tak ada overlay tersedia.</p> <p><b>[309-2] Overlay Heartbeat</b></p> <p>1 = Overlay board secara benar berkomunikasi dengan Bionic controller dan board tampak tersedia. Overlay tertempel ke controller nampak bekerja dengan benar. (Cabling antara overlay dan controller ok)</p> <p><b>[309-3] Overlay Components</b></p> <p>Number = Jumlah overlay boards yang "visible" dari Bionic controller. Jika jumlah komponen overlay sama dengan jumlah elevator dalam group: Komunikasi ethernet di antara overlay boards ok..</p> <p><b>[309-4] Visible Elevators</b></p> <p>Number = Jumlah elevator yang "visible" dari Bionic controller. Jika jumlah elevator yang tampak sama dengan jumlah elevator dalam group: Komunikasi ethernet di antara overlay boards bekerja dengan baik dan koneksi Overlay &lt;=&gt; Control ok. Nomor hanya dapat lebih kecil atau sama dengan nomor di [309-3].</p> <p><b>[309-5] Available Elevators</b></p> <p>Number = Jumlah elevator yang tersedia untuk melayani group calls. Nomor hanya dapat lebih kecil atau sama dengan nomor di [309-4].</p> <p><b>[309-6] Max Visible Elevators</b></p> <p>Number = Jumlah maksimum elevator yang tersedia sejak system startup. Ini digunakan untuk memverifikasi nilai di atas dan memicu eror jika nomor turun di bawah nomor maksimum.</p>
------------	--

<b>320</b>	<b>ETM(A) (Available with SW <math>\geq</math> 9.8 only) Details</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>- [320-1] Equipment number</li> <li>- [320-2] Servitel ID</li> <li>- [320-3] Date of last successful telemonitoring call date</li> <li>- [320-4] Date of last successful telealarm call date (not yet used).</li> </ul>
------------	---

## 9.4 Statistics (Menu 60)



	Description	
<b>601</b>	Trip counter (1 = 100 trips)	
<b>602</b>	Jam dalam service (1 = 1 jam)	
<b>603</b>	Door cycle counter, side 1 (1 = 1 siklus)	2)
<b>604</b>	Door cycle counter, side 2 (1 = 1 siklus)	2)
<b>605</b>	Door cumulated moving time, side 1 (1 = 1 jam)	2)
<b>606</b>	Door cumulated moving time, side 2 (1 = 1 jam)	2)
<b>610</b>	Door cycle counter, side 1 (1 = 1 siklus)	3)
<b>611</b>	Door cycle counter, side 2 (1 = 1 siklus)	3)
<b>612</b>	Door cumulated moving time, side 1 (1 = 1 jam)	3)
<b>613</b>	Door cumulated moving time, side 2 (1 = 1 jam)	3)

	<b>Description</b>	
<b>614</b>	Door cumulated KSKB, side 1 (1 = 1 siklus)	3)
<b>615</b>	Door cumulated KSKB, side 2 (1 = 1 siklus)	3)
<b>616</b>	Door cumulated PHT, side 1 (1 = 1 siklus)	3)
<b>617</b>	Door cumulated PHT, side 2 (1 = 1 siklus)	3)
<b>619</b>	Clear door statistic data (610..617)	3)
<b>620</b>	Car light: Total pada waktu (1 = 1 jam)	3)
<b>621</b>	Car light switch: Total switch on counter (1 = 1 siklus)	3)
<b>622</b>	Car light: Maximum pada waktu (1 = 1 jam)	3)
<b>623</b>	Car light: Minimum pada waktu (1 = 1 jam)	3)
<b>624</b>	Car light: Rata-rata pada waktu (1 = 1 jam)	3)
<b>629</b>	Clear car light statistic (620..624)	3)

- 1) Belum diimplementasi  
 2) Hanya berlaku untuk SW < V9.6 only  
 3) tersedia jika SW ≥ V9.7 dan COP5 SW ≥ V3.0 atau COP5-AP SW ≥ V1.5)

## 10 Appendix E: Spare parts

The table below is an extract from the official spare parts lists which can be found in:

- TK Maintenance - Control Bionic 5 / Bionic 6: EJ 604619
- ACVF Biodyn xx C BR TK Maintenance: K 609704

PCB, Object	Remarks	ID
<b>SMIC61</b>	Base PCB. (dapat diganti oleh SMICE61 atau oleh SMIC(E)63, namun KP harus bridged)	594154
<b>SMIC63</b>	Base PCB dengan KP connector. (dapat diganti oleh SMICE63)	594226
<b>SMICE61</b>	Base PCB dengan ETMA support. (dapat diganti oleh SMICE63, namun KP harus bridged)	594303
<b>SMICE63</b>	Base PCB dengan ETMA support dan KP connector.	594305
<b>SMICE74</b>	PCBA main interface controller tanpa KP connector, dengan e-inspection	560158
<b>SMICE75</b>	PCBA main interface controller dengan KP connector, dengan e-inspection	560171
<b>SMICFC</b>	PCBA main interface controller tanpa opsi (TSD21, NS21, SOA or DM236)	57813435
	PCBA main interface controller dengan opsi	57813436
<b>SCPU1</b>	Processor PCB (tanpa SW)	591887
	Processor PCB (dengan SW)	1)
<b>SEM11</b>	Evacuation PCB (diganti oleh SEM21)	594239
<b>SEM21</b>	Evacuation PCB	594157

Priansyah F481

PCB, Object	Remarks	ID
<b>ETMA-CAR</b>	Slave ETMA module	59700563
<b>ETMA-CAR-T</b>	Tambahan car module	59700564
<b>ETMA-MR-PSTN-1</b>	Master module (1 interface to slave module)	59700570
<b>ETMA-MR-PSTN-1-I</b>	Tambahan master module	59700571
<b>ETMA-MR-PSTN-2-I</b>	Master module (2 interfaces to slave modules)	59700572
<b>ETMA-LND-FF</b>	Slave ETMA module	59700569
<b>CLSD11</b>	Modem / line switching device	594118
<b>BAT (LDU)</b>	Battery utk emergency power supply dan evacuation, 2 keping (151x98x96)	432790
<b>DC-AC</b>	DC-AC inverter	55504585
<b>Installation Travel pada car</b>	Kit for installation travel pada car (dengan help of recall control dan traveling cable)	55505064
<b>Brake Test Connector</b>	Brake test tool utk Rel. $\geq$ 4 (set of two different test connectors, "TEST- MGB", TEST-MGB1")	55505065
<b>BESE connector</b>	Pengganti ESE (saat tidak tersambung)	258656
<b>GBP Reset Connector</b>	Reset tool utk GBP (menjadi plugged pada SMIC.KBV)	55502805
<b>Car Control Unit CCU and Car Options</b>		
<b>SDIC5</b>	Car interface PCB (hanya untuk 0-series. Tidak dapat diganti oleh SDIC51/52/53)	591798
<b>SDIC51</b>	Car interface PCB, limited version (dapat diganti oleh SDIC52. butuh plug on JHC2 dan 2KTC)	591884
<b>SDIC52</b>	Car interface PCB, full version	591885

PCB, Object	Remarks	ID
<b>SDIC53</b>	Car interface PCB, AP version	591886
<b>SUET3</b>	Door overbridging PCB	591811
<b>SIEU1</b>	Re-Leveling PCB. (dapat diganti oleh SIEU11, if SW $\geq$ 9.7)	594224
<b>SIEU11</b>	Re-Leveling PCB, dengan penambahan inputs and outputs.	594306
<b>LC</b>	Fluorescent tube14W/827 HE	55502824
	Fluorescent tube 14W/840 HE	55502825
	Fluorescent tube 21W/827 HE	55503608
	Fluorescent tube 21W/840 HE	55503609
<b>(LC)</b>	Electronic ballast	55502822
<b>LC</b>	Energy saver lamp 14W/827 E27	55504047
	Energy saver lamp 14W/840 E27	55504048
	Energy saver lamp 18W/827 E27	55504196
	Energy saver lamp 18W/840 E27	55504197
<b>GNT</b>	Telealarm TM2-TAM2	59700110
<b>Car Fixtures</b>		
<b>COP5</b>	COP5 complete (sensitive type, -3..8)	55503651
<b>COP5_10 PI</b>	COP5 complete for PI (sensitive type, 10 keypad)	55503710
<b>COP5_10 KA/KS</b>	COP5 complete for KA/KS (sensitive type, 10 keypad)	55503652
<b>COP5B_10</b>	COP5 complete (push-button type, 10 keypad)	55503653
<b>COP5B_10 AU</b>	COP5 complete (special version Australia, push-button type, 10 keypad)	55503412
<b>COP5B set</b>	Set of default push buttons for COP5B	55503550

PCB, Object	Remarks	ID
<b>COP5B_N</b>	Atur pada (-3,-2,-1, 5, blinds) untuk COP5B_N	55503480
<b>COP5-1N 25 EU</b>	COP5 complete untuk 25 floors (sensitive type -3..23)	55505240
<b>COP5B-1N 25 EU</b>	COP5 complete untuk 25 floors (push button type -3..23)	55505241
<b>COP5K</b>	COP key switch unit	55503482
<b>CPI</b>	Car Information Panel	55503481
<b>COP4B</b>	COP4B complete (max. 5 stops, 0..4)	55503970
<b>COP4B_N</b>	Atur pada (-2,-1, 5, blinds) for COP4B	55503979
<b>SCOPB4.Q</b>	PCB for COP4B	591897
<b>COP4BE</b>	COP4BE complete (max. 7 stops, 0..6)	55505242
<b>SCOPBE4.Q</b>	PCB for COP4BE	594236
<b>CPI4</b>	CPI4 car position indicator complete	55503990
<b>VCA EU</b>	Voice announcer complete, normal COP	55503509
<b>VCA AP</b>	Voice announcer complete, COP 25 EU	55503799
<b>VCA11</b>	Voice announcer PCB	591838
<b>VCA11 MMC</b>	MMC with language dependent voice file: See J 41322160 "Voice announcer"	10
<b>SASA1</b>	Schindler access system PCB	591692
<b>SAS cards</b>	RFID card set (10 keping) untuk SAS	55503450
<b>SCOPMXB3</b>	Dual brand COP interface PCB	591858
<b>SCOPH3</b>	Handicapped COP PCB	591854
<b>Landing Fixtures and Options</b>		

PCB, Object	Remarks	ID
Cable kit	Converter cable: JST 4 poles ↔ WAGO 5 poles (0 series design)	55504168
Key switch cable	Kabel untuk menghubungkan key switch ke small JST connector pin 4 (hanya dibutuhkan tak ada ordered initially)	59321674
LOP5_1	LOP sensitive 1 button, JST 4 pin. (0 series, WAGO 5 pin: 59321389 diganti oleh 55503678 + 55504168)	55503678
LOPM5_1	LOP sensitive 1 button + display, JST 4 pin. (0 series, WAGO 5 pin: 59321390, terganti oleh 55503679 + 55504168)	55503679
LOP5_2	LOP sensitive 2 buttons, JST 4 pin. (0 series, WAGO 5 pin: 59321391 terganti oleh 55503680 + 55504168)	55503680
LOPM5_2	LOP sensitive 2 buttons + display, JST 4 pin. (0 series, WAGO 5 pin: 59321392 terganti oleh 55503681 + 55504168)	55503681
LOP5B_1	LOP mechanical 1 button, JST 4 pin. (0 series, WAGO 5 pin: 59321418 Terganti oleh 55503684 + 55504168)	55503684
LOP5B_2	LOP mechanical 2 buttons, JST 4 pin. (0 series, WAGO 5 pin: 59321419 Terganti oleh 55503685 + 55504168)	55503685
LOP4B	LOP4B dengan 1 tekan tombol	55503950
LOP4B-DM	LOP4B dengan SLDM4 untuk DM236, hanya Italy	55503999
LIN5V	Landing Indicator vertical (dapat terganti oleh LIN51V atau LIN52V, namun butuh kabel kit 55504168)	59321626

PCB, Object	Remarks	ID
Cable kit	Cable kit yang terkirim jika LIN5V terganti oleh LIN51V atau oleh LIN52V.	55504168
LIN51V	Landing Indicator vertical (dengan input dan output) (dapat terganti oleh LIN52V)	55505330
LIN52V	Landing Indicator vertical (dengan input, output dan magnetic reed contact untuk konfigurasi)	55506072
SLCUX1	Optional inputs / outputs (hanya PCB). Dapat terganti oleh SLCUX2	591806
SLCUX2	Optional inputs / outputs (PCB only)	594212
LCUX	Optional inputs / outputs (complete unit dengan cables)	55502521
SBBD24	Duplex switching PCB	591796
GA	Arrival gong, JST standard 2 poles	59321646
Braille	Braille sticker set	55505112
SLCU2	Dual brand LOP interface (1 tombol)	591821
LCU2	Dual brand LOP interface (1 tombol) (complete unit dengan cables)	55511376
SLCUM2	Dual brand LOP interface (2 tombol dan indicator)	591822
LCUM2	Dual brand LOP interface (2 tombol dan indicator) (complete unit dengan cables)	55511377
BIOGIO1.N	BIO bus general input output PCB	594126
BIOGIO	BIOGIO complete unit pada metal box	55505302
	<b>ACVF Frequency Converter</b>	
Cable kit	Upgrade kit: ACVF dengan opsi boards → ACVF dengan integrated I/Oboards	59400895

PCB, Object	Remarks	ID
<b>ACVF</b> <b>Version 2005</b> <b>with option boards</b>	Biodyn 12 C BR (complete unit) (dapat terganti oleh 59400864 + 59400895)	(55501728)
	Biodyn 19 C BR (complete unit) (dapat terganti oleh 59400865 + 59400895)	(55501729)
<b>ACVF</b> <b>Version with single board</b>	Biodyn 9 C BR (complete unit, EN12015:2004 compliant)	59400933
	Biodyn 12 C BR (complete unit) (dapat terganti oleh 59410012)	(59400864)
	Biodyn 12 C BR (complete unit, EN12015:2004 compliant)	59410012
	Biodyn 19 C BR (complete unit, EN12015:2004 compliant) (dapat terganti oleh 59400893)	(59400865)
	Biodyn 25 C BR (complete unit, EN12015:2004 compliant)	59400893
	Biodyn 42 C BR (complete unit, EN12015:2004 compliant)	59400868
<b>Miscellaneous</b>		
<b>ESE</b>	Recall control station	434031
<b>RS232</b>	RS232 cable, Service PC ↔ Control ("CADI cable")	59700078
<b>RS232</b>	Yellow RS232 connection cable, Service PC ↔ ACVF	55502100

1) periksa SW version pada label

**Notes:**

Priansyah F481

10

**Notes:**

Priansyah F481

Priansyah F481

Schindler Management Ltd.  
Corporate Learning and Development

Zugerstrasse 13  
6030 Ebikon, Switzerland  
Phone +41 41 445 32 32  
Fax +41 41 445 39 33  
[trainingcenterebikon@ch.schindler.com](mailto:trainingcenterebikon@ch.schindler.com)  
[www.schindler.com](http://www.schindler.com)

K 608208\_12