LIMITADOR DE VELOCIDAD/
OVERSPEED GOVERNOR/
LIMITEUR DE VITESSE/
GESCHWINDIGKEITSBEGRENZER/

QUASAR-T25

INSTRUCCIONES DE USO Y MANUTENCIÓN/
INSTRUCTIONS FOR USE AND MAINTENANCE/
INSTRUCTIONS D'USAGE ET ENTRETIEN/
GEBRAUCHS- UND WARTUNGSANLEITUNG/

CERTIFICAT ◆ CERTIFICADO ◆ СЕРТИФИКАТ ◆ 認證證書 ◆ CERTIFICATE ◆ ZERTIFIKAT

ATTESTATION D'EXAMEN U.E. DE TYPE

Selon l'annexe IV section A de la Directive 2014/33/EU

Numéro d'attestation :	ATI / LV / 007 rev: 1
Organisme Notifié :	TÜV SÜD ATISAE S.A.U. Avda. de los Artesanos, 20 E 28760 Tres Cantos MADRID (ESPAÑA) Nº d'identification : 0053.
Produit :	Composant de sécurité Limiteur de vitesse (LV)
Type :	QUASAR (embarqué)
Fabricant :	DYNATECHS DYNAMICS & TECHNOLOGY, S.L.U. P.I. PINA DE EBRO, SECTOR C, PARCELA 9 E 50750 PINA DE EBRO (SARAGOSSE)
Titulaire **de l'attestation** :	DYNATECHS DYNAMICS & TECHNOLOGY, S.L.U. P.I. PINA DE EBRO, SECTOR C, PARCELA 9 E 50750 PINA DE EBRO (SARAGOSSE)
Date de présentation :	11.03.2021
Date de l'examen de type :	04.05.2021
Laboratoire et r**apport d'essais** :	**cf. à l'annexe technique la section** 2.17
Directive :	Directive 2014/33/EU du 26 février 2014
Normes de référence :	EN 81-20:2020; EN 81-50:2020;
Numéro de rapport[1] :	8102221623 (04.05.2021)
Période de validité :	**Indéfinie / (cf. à l'annexe technique la section** 2.19)
Déclaration :	Le composant de sécurité permet à l'ascenseur sur lequel il est installé de satisfaire aux conditions de sécurité et santé de ladite Directive, lorsque celui-ci est utilisé dans le champ d'application défini dans l'annexe technique à cette attestation et dans les conditions d'installation indiquées. Cette attestation comporte cette page garde, une annexe technique de 4 pages et 2 document joint. Pour être valable, cette attestation doit être reproduite dans sa totalité. Traduit en français par traductrice assermentée de français. En cas de divergence, la version espagnole prévaut.

[1] autres rapports applicables en section 2.21 de l'annexe technique

ORGANISMO NOTIFICADO 0053

DAS / 000092-1

Jordi Olivera
Directeur Technique Élévation

INSTRUCTIONS D'USAGE ET ENTRETIEN

1 INDICATIONS GÉNÉRALES 2
2 IDENTIFICATION DE LIMITEUR 3
3 PRINCIPAUX COMPOSANTS. 3
4 PRINCIPES DE FONCTIONNEMENT. 4
4.1 EMPLACEMENT ET INSTALLATION 4
4.1.1 MISE EN PLACE DE LA POULIE DE RENVOI SOUS LE DISPOSITIF QUASAR-T25 6
4.2 CÂBLE ET SYSTÈME TENSEUR 7
4.3 CONTACT DE SURVITESSE 7
4.4 DÉCLENCHEMENT À DISTANCE 7
4.5 LIMITEUR QUASAR LS 7
4.6 DISPOSITIF POUR LE MOUVEMENT INCONTRÔLÉ UCM 8
4.6.2 AVERTISSEMENTS UCM 8
4.6.3 LE SYSTÈME ANTIDÉRIVE COMME ACTIONNEMENT À DISTANCE. 9
4.6.4 ENTRETIEN DU SYSTÈME PARKING 9
5 FIXATION AU CHÂSSIS 9
6 CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES 12
8 INSTRUCTIONS D'UTILISATION ET D'ENTRETIEN. 12
8.1 STOCKAGE ET VIE UTILE 13
9 PLANS D'INSTALLATION. 13

Note: Ce manuel présente une information partielle des instructions d'utilisation et de maintenance. Le manuel complet est disponible dans la zone clients du site Internet de Dynatech; http://customers.dynatech-elevation.com/

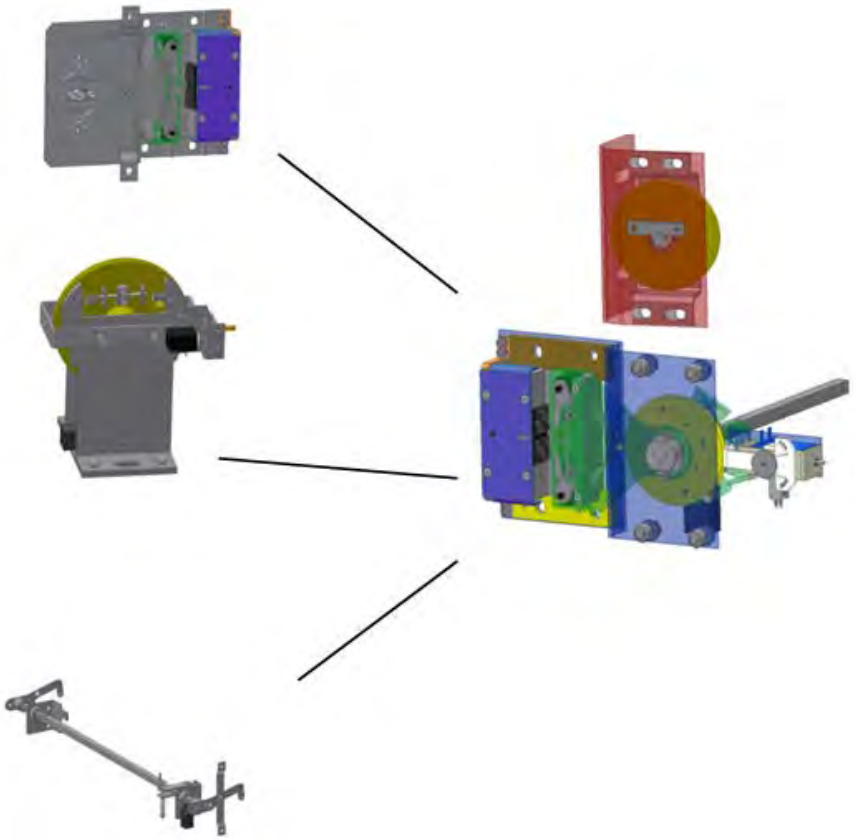
1 INDICATIONS GÉNÉRALES

Le produit Quasar-T25 vient de la combinaison de trois produits de Dynatech : Le limiteur Quasar, le parachute ASG et sa barre de commande extensible.

Le limiteur Quasar est un limiteur de petites dimensions (120 mm de diamètre pour du câble de 4 mm). Il a été conçu dans le but d'économiser de l'espace.

Le Quasar-T25 est un hybride Limiteur – Parachute dont l'installation est aisée car les orifices de fixation sont les mêmes que ceux de l'ASG-T25.

Ainsi, l'installation du matériel de sécurité est plus facile pour le client, ayant 3 composants en 1.



Avec des dispositifs de tension, le Quasar-T25 contient le parachute, le limiteur et la barre de commande extensible.

Il est strictement interdit :

a) De manipuler ou de remplacer le ressort de réglage du limiteur ;

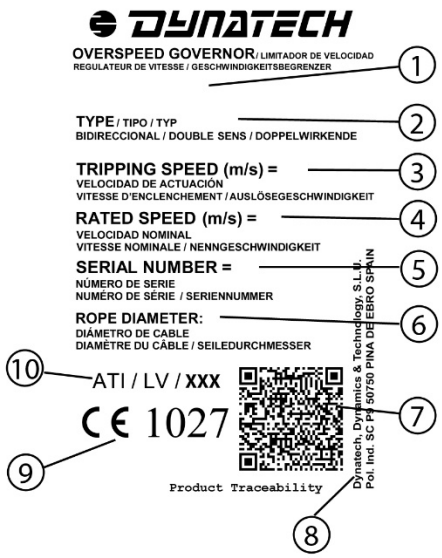
b) D'utiliser un limiteur pour une installation qui ne correspond pas aux caractéristiques indiquées sur celui-ci (vitesse nominale, type de câble, etc.) ;

c) D'intervenir sur tout élément du limiteur, autre que les parties spécifiées dans les manuels.

DYNATECH DYNAMICS & TECHNOLOGY, S.L. décline toute responsabilité quant aux dommages causés par le non-respect de l'un des points de ces indications générales.

Note: Ce manuel présente une information partielle des instructions d'utilisation et de maintenance. Le manuel complet est disponible dans la zone clients du site Internet de Dynatech; http://customers.dynatech-elevation.com/

2 IDENTIFICATION DE LIMITEUR



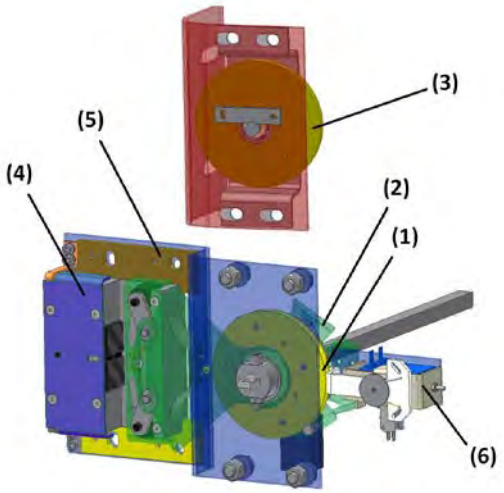
ÉTIQUETTE ADHÉSIVE D'IDENTIFICATION LIMITEURS			
1	Modèle de limiteur	**6**	Diamètre du câble (mm)
2	Type de limiteur	**7**	Code QR de traçabilité du produit
3	Vitesse de déclenchement (m/s)	**8**	Adresse postale de Dynatech
4	Vitesse nominale (m/s)	**9**	Marquage C.E. de garantie de qualité et numéro d'organisme notifié
5	Numéro de série	**10**	Numéro de certificat d'examen U.E. de type

3 PRINCIPAUX COMPOSANTS.

Un schéma des principaux composants du Quasar-T25 est représenté à la suite.

Où :

(1) Poulie principale.
(2) Système de blocage.
(3) Poulie de renvoi.
(4) Parachute.
(5) Barre de commande extensible et fixation
(6) Système Antidérive / Déclenchement à distance



Note: Ce manuel présente une information partielle des instructions d'utilisation et de maintenance. Le manuel complet est disponible dans la zone clients du site Internet de Dynatech; http://customers.dynatech-elevation.com/

4 PRINCIPES DE FONCTIONNEMENT.

4.1 EMPLACEMENT ET INSTALLATION

Le limiteur Quasar est de type centrifuge. Il peut intervenir aussi bien en mouvement **descendant** qu'en mouvement **ascendant.**

La pièce de blocage du limiteur est reliée mécaniquement à l'axe de la barre de commande extensible, par conséquent quand le limiteur bloque, la pièce de blocage fait tourner l'axe de la barre de commande extensible et ce dernier fait intervenir le parachute.

Le limiteur dans l'ensemble Quasar-T25 est de type embarqué. Cela veut dire que le limiteur se déplace avec la cabine, le câble restant statique (contrairement au limiteur conventionnel).

Ce câble est en boucle ouverte, les deux extrémités étant tendues par des tendeurs à ressort.

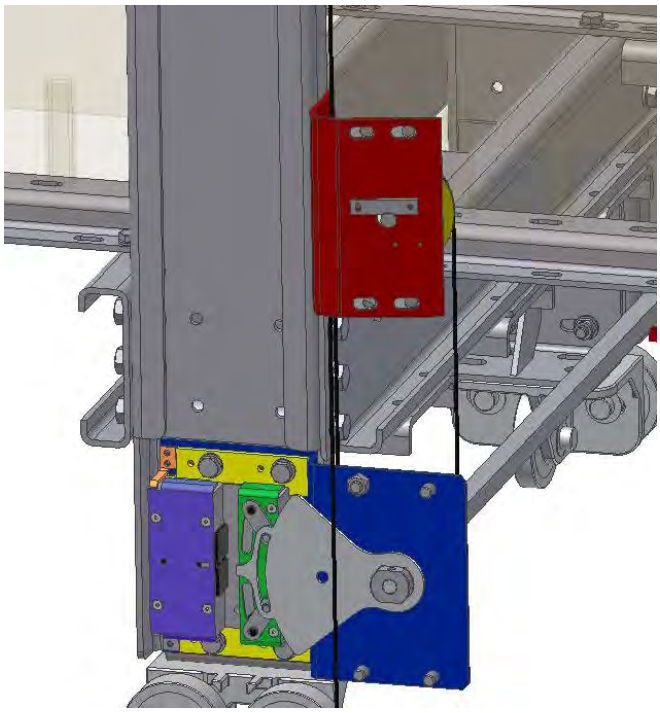
L'ensemble est fixé au longeron du châssis par 4 vis. La partie de renvoi se fixe au longeron à la hauteur qui convient à l'installateur

Un schéma représente le montage de l'ensemble à la suite.

(1) Tendeurs à ressort
(2) Câble du limiteur
(3) Cabine de l'ascenseur
(4) Quasar-T25
(5) Poulie de renvoi

Dans l'image suivante, un détail de la fixation de l'ensemble au châssis est représenté.

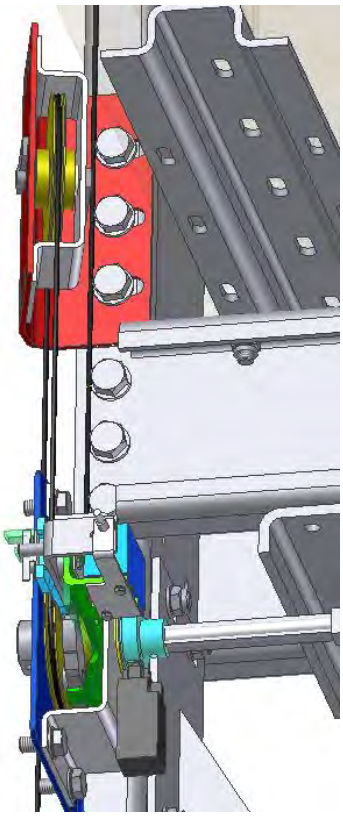
Note: Ce manuel présente une information partielle des instructions d'utilisation et de maintenance. Le manuel complet est disponible dans la zone clients du site Internet de Dynatech; http://customers.dynatech-elevation.com/



Comme on peut l'observer sur la figure, l'ensemble Quasar-T25 est fixé au moyen de 4 vis de M12 8.8 (la longueur de la vis dépendra de l'épaisseur du longeron du châssis).

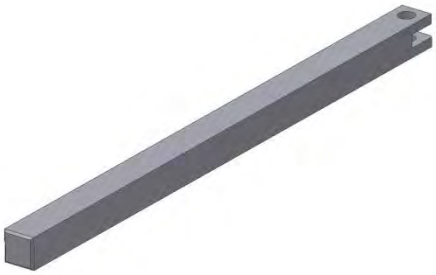
Dans la figure, est représenté le détail de fixation de la partie de renvoi.

Pour la fixation, il faudra utiliser 3 vis de M14 8.8. Leur longueur dépendra de l'épaisseur de la plaque du longeron.

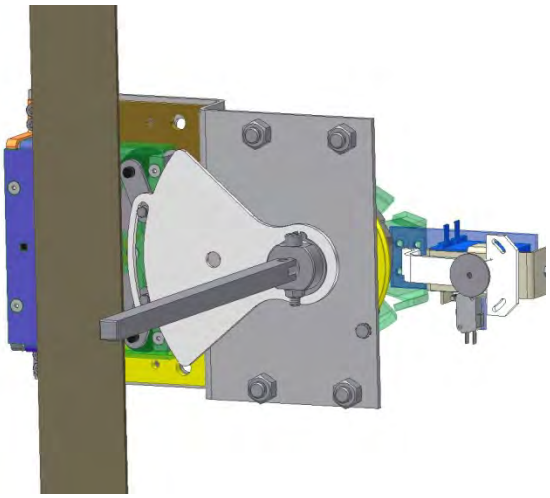


Il est important d'indiquer que l'ensemble est aussi valable pour le monter sur des guides inversés. Il faut seulement monter l'axe de la barre de commande extensible sur le côté opposé (Voir figure suivante).

Note: Ce manuel présente une information partielle des instructions d'utilisation et de maintenance. Le manuel complet est disponible dans la zone clients du site Internet de Dynatech; http://customers.dynatech-elevation.com/



Barre démontable

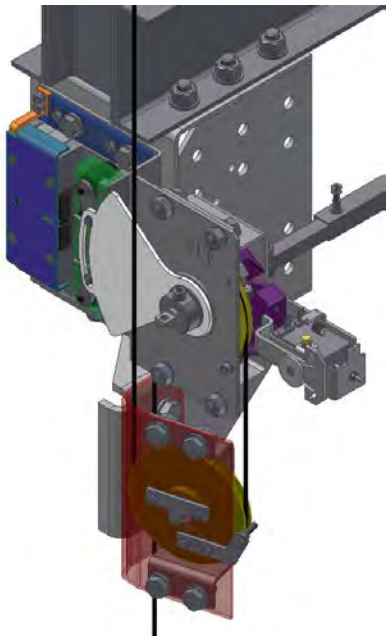


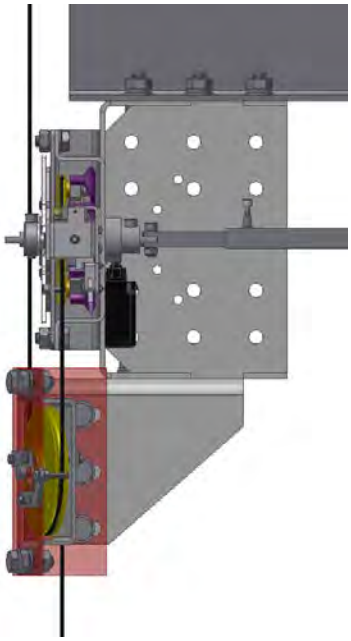
La plage entre les guides qu'englobe le Quasar-T25 est de 600 à 3000 mm.

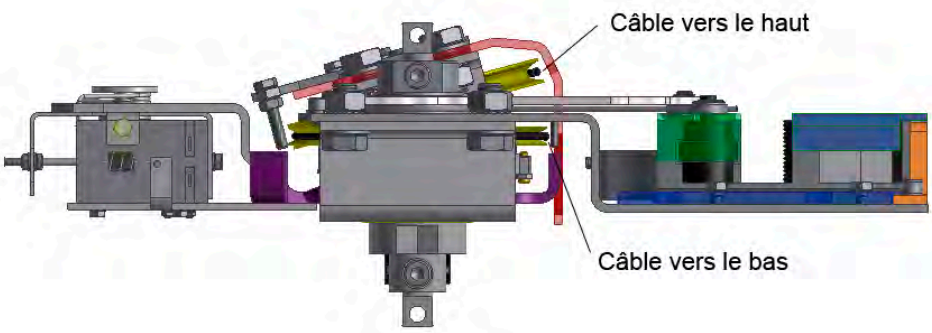
Remarque : s'il le souhaite, le client peut demander que le dispositif Q-T25+ASG soit installé côté droit. Si rien n'est spécifié lors de la commande, Dynatech livrera par défaut le limiteur côté gauche.

4.1.1 MISE EN PLACE DE LA POULIE DE RENVOI SOUS LE DISPOSITIF QUASAR-T25

Comme cela a été précédemment commenté, il est possible de placer la poulie de renvoi sous le corps principal du dispositif Quasar T-25. La position de la poulie de renvoi devra être celle qui est montrée sur les images figurant ci-après.



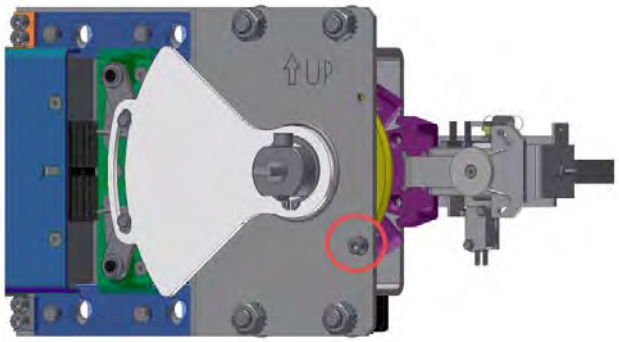


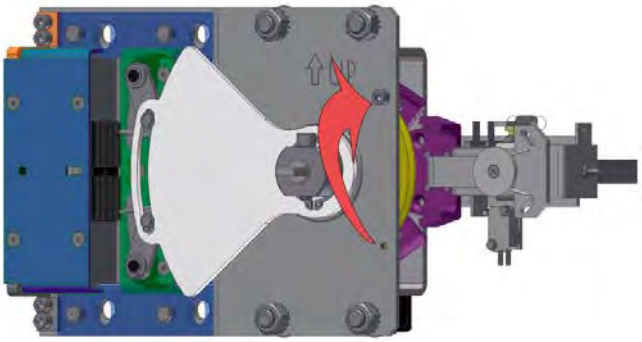


Après avoir monté le câble du limiteur sur le dispositif Quasar T-25 avec cette configuration, il faudra vérifier que la rotation de la poulie principale est correcte, de sorte à garantir l'actionnement des parachutes dans le sens ascendant et descendant.

Note: Ce manuel présente une information partielle des instructions d'utilisation et de maintenance. Le manuel complet est disponible dans la zone clients du site Internet de Dynatech; http://customers.dynatech-elevation.com/

De manière générale, le limiteur Quasar T-25 est livré prémonté en usine, avec une vis filetée DIN 912 M6x16 dans la partie inférieure du support du dispositif Quasar T-25 (cf. image à gauche). La fonction de cette vis est d'éviter la sortie du câble du limiteur de la poulie. Lorsque la poulie de renvoi est montée sous le dispositif principal du Quasar T-25, il convient de modifier la position de la vis dans l'orifice prévu dans la partie supérieure du support, comme indiqué sur la figure droite de l'image.



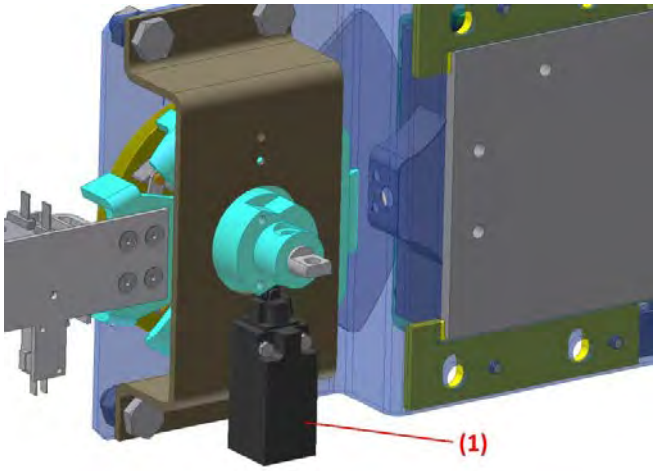


4.2 CÂBLE ET SYSTÈME TENSEUR

Pour en savoir plus sur les dispositifs Quasar-T25, voir le manuel de Tenseurs du Quasar-T25.

4.3 CONTACT DE SURVITESSE.

Le limiteur intègre un contact de survitesse. Comme le limiteur sera placé dans la cabine, ce contact sera à réarmement automatique. Dans tous les cas, la mise en fonctionnement de l'ascenseur après un verrouillage devra être effectuée par une personne compétente mais sans avoir à accéder directement au limiteur.



Dans l'image suivante, est représentée la position du contact de survitesse, où (1) est le contact de réarmement automatique.

Une fois que le limiteur est verrouillé et par conséquent le parachute, en désactivant les parachutes, le ressort de retour reviendra à sa position initiale de repos et par conséquent, le contact de survitesse se réarmera lui seul.

4.4 DÉCLENCHEMENT À DISTANCE

Dans le limiteur est intégré un système d'actionnement à distance afin de vérifier le verrouillage correct du limiteur et l'actionnement conséquent du parachute.

Il est avant tout un système électromagnétique de verrouillage à distance qui peut être actionné depuis le tableau de commande. Pour plus de facilité, on dispose de trois versions selon le choix de l'installateur :

- Bobine alimentée en 24 V DC (courant continu). Elle doit assurer une intensité de 0.47 A.
- Bobine alimentée en 48 V DC (courant continu). Elle doit assurer une intensité de 0,23 A.
- Bobine alimentée en 190 V DC (courant continu). Elle doit assurer une intensité de 0.1 A.

4.5 LIMITEUR QUASAR LS

Il existe un limiteur QUASAR à faible vitesse appelé QUASAR LS.

La vitesse d'enclenchement minimale est de 0.3 m/s

Ce limiteur est UNIDIRECTIONNEL et la plage de vitesses d'enclenchement est de : 0.3 – 0.65 m/s

Il est important que le client tienne en compte que pour ces vitesses de déclenchement, le limiteur est unidirectionnel.

Note: Ce manuel présente une information partielle des instructions d'utilisation et de maintenance. Le manuel complet est disponible dans la zone clients du site Internet de Dynatech; http://customers.dynatech-elevation.com/

4.6 DISPOSITIF POUR LE MOUVEMENT INCONTRÔLÉ UCM

4.6.2 AVERTISSEMENTS UCM

Le système parking demande que la manœuvre de l'ascenseur soit préparée pour gérer les fonctions qui amènent à utiliser le système parking comme l'alimentation de la bobine, la surveillance du capteur de contrôle, le sauvetage manuel, etc. Si la manœuvre pour la gestion de ces fonctions n'est pas préparée, Dynatech offre la possibilité d'installer un module électronique appelé D-Box. Pour plus d'informations, visitez notre site Internet.

Si la D-Box n'est pas utilisée, nous vous prions de tenir compte des avertissements suivants et de suivre les recommandations qui sont indiquées à la suite pour préparer la manœuvre correctement.

Note pour le préparateur de la manœuvre : il est fortement conseillé qu'avant de préparer le circuit pour gérer le système parking, vous vous mettiez en contact avec Dynatech afin de dissiper tout type de doute sur la connexion et il est recommandé une solution concrète pour votre installation :

- **Pour bloquer le limiteur** dans le cas où se produise un UCM, on peut le faire de 2 façons : 1) détecter l'UCM ou 2) laisser le système parking de manière proactive.

1) Pour détecter l'UCM, il faut placer un capteur à chaque étage ou, comme dans le cas de la D-Box, utiliser le signal de niveau de telle façon que s'il se produisait une dérive de la cabine avec les portes ouvertes, le capteur le détecterait et couperait le courant à la bobine du système parking pour bloquer le limiteur.
2) Dans ce cas, la griffe du système parking reste bloquée à chaque arrêt de l'installation. Quand l'ascenseur se met en mouvement, la bobine du système parking s'excite et libère le limiteur. D'autre part, une fois que la cabine arrive à l'un des étages, on coupe le courant à la bobine et le système parking reste en position de blocage.

- La D-Box a une fonction programmée où quand l'ascenseur arrive à l'un des étages, **la bobine continue à être alimentée durant un temps programmé**, 10 minutes en général, si l'ascenseur ne reçoit pas un autre appel. Une fois que s'écoule ce temps programmé, la griffe du système parking se retire. Cette correction est pour la VDI 4707 partie 1 (norme allemande pour l'efficacité énergétique des ascenseurs) qui fixe la période jusqu'à se mettre en stand-by en 5 minutes.

  De cette manière, le système parking effectue moins de cycles de marche et d'arrêt, ce qui permet de prolonger sa durée de vie utile.

  C'est intéressant pour des franges horaires où il y a un trafic important.

  Ainsi, nous évitons que la griffe du système parking bloque et débloque le limiteur à plusieurs reprises.

  Il faut prendre en compte le fait que si le système parking travaille de cette manière, il faut installer un capteur de détection de mouvement incontrôlé.

- **Il est recommandé de surexciter la bobine** avec un voltage légèrement supérieur à celui nominal durant moins d'une seconde afin d'assurer le déblocage du système parking. Une fois qu'il s'est débloqué et que l'ascenseur se met en mouvement, il également recommandé de baisser la tension d'alimentation durant le déplacement afin de diminuer le réchauffement de la bobine.
  De même, si l'on décide de conserver la bobine excitée à l'étage, on peut même baisser encore plus le voltage au solénoïde. Ainsi, on économise de la consommation en améliorant l'efficacité énergétique de l'installation.
  Un tableau des voltages recommandés est représenté à la suite.

	Surexcitation	Voltage en déplacement	Voltage en étage
24V	30 V	20 V	12V
48V	60 V	40 V	30 V
190V	215-205 V (*)	150 V	104 V

(*) Cette tension est la valeur à la sortie du redresseur, laquelle peut varier entre ces valeurs.

- Pour assurer un bon fonctionnement du dispositif, il est fortement conseillé de concevoir un circuit tel que, si le capteur inductif ne détecte pas le déblocage du système parking, la manœuvre **tente plus d'une fois la distribution de courant à la bobine**. (sur la D-Box de Dynatech, 7 tentatives sont faites avant qu'apparaisse l'erreur de non lecture **du capteur de contrôle**).
  Ainsi, s'il existait quelconque petite défaillance mécanique qui empêcherait la lecture du capteur, ça peut se résoudre en essayant de faire la même action avant qu'apparaisse une erreur dans la manœuvre.
- Afin d'éviter que la cabine s'arrête durant le déplacement à cause de la perte de signal du **capteur de contrôle**, il faut tenir compte de cette lecture seulement dans les étages.
- **En cas de panne d'alimentation électrique** dans la bobine de l'électroaimant, si la cabine est en mouvement, le limiteur de vitesse se bloquera et entraînera l'enclenchement des parachutes.

Note: Ce manuel présente une information partielle des instructions d'utilisation et de maintenance. Le manuel complet est disponible dans la zone clients du site Internet de Dynatech; http://customers.dynatech-elevation.com/

Il est conseillé d'installer un système autonome d'énergie pour éviter les enclenchements non souhaités en cas de panne de fourniture d'énergie électrique du réseau.

- Pour effectuer **un sauvetage automatique**, il faut ouvrir le taquet pour permettre la rotation du limiteur de vitesse. Si on ne libère pas le taquet, le limiteur verrouillera et il se produira l'enclenchement des parachutes pendant le mouvement de sauvetage.
- Utilisation **dans des installations avec renivellement supérieur à 20 mm** : Dans des installations avec renivellement supérieur à 20 mm, il faudra utiliser une manœuvre certifiée pour activer l'électroaimant pendant le processus de renivellement, car un renivellement supérieur à 20 mm peut produire le blocage du limiteur et l'enclenchement des parachutes. Dans ce cas, la manœuvre devra discerner lorsqu'il s'agit d'un renivellement ou d'un mouvement incontrôlé.
- Utilisation dans des **installations avec pré-ouvertures de portes** : Dans des installations avec pré-ouverture de portes, il faudra utiliser une manœuvre certifiée pour maintenir l'électroaimant activé pendant le processus de pré-ouverture, car dans le cas contraire, il pourra se produire le blocage du limiteur et l'enclenchement des parachutes. Dans ce cas, la manœuvre devra discerner lorsqu'il s'agit d'une pré-ouverture ou d'un mouvement incontrôlé.

4.6.3 LE SYSTÈME ANTIDÉRIVE COMME ACTIONNEMENT À DISTANCE.

Le système antidérive peut jouer le rôle d'actionnement à distance.

Le fonctionnement est à l'inverse du propre système antidérive car celui-ci débloque le limiteur lorsque l'ascenseur fonctionne dans des conditions normales.

Le système d'actionnement à distance est chargé de bloquer le limiteur lorsque l'ascenseur se déplace. Ceci se réalise lors des essais d'enclenchement. En bloquant le limiteur, on fait actionner les parachutes.

Pour ce faire il faut installer un bouton sur le tableau de manœuvre pour couper le courant arrivant à la bobine du système antidérive.

Comme indiqué auparavant, le système antidérive débloque le limiteur en alimentant le solénoïde de ce système ; pour bloquer le limiteur pendant le fonctionnement normal de la cabine, il faut déconnecter ce solénoïde pour que le système antidérive bloque le limiteur.

Le client a 2 options:

- Installer un bouton dans la manœuvre pour déconnecter le système parking.
- Installer la D-Box. À part le fait de gérer des signaux pour UCM, elle permet également d'utiliser le système parking comme actionnement à distance.

4.6.4 ENTRETIEN DU SYSTÈME PARKING

Il est extrêmement important que le système parking se trouve dans les meilleures conditions possibles. Comme c'est un mécanisme qui va effectuer beaucoup de cycles tout au long de sa vie utile, il est fortement conseillé de réviser son état de conservation, ainsi que son fonctionnement durant les travaux de maintenance de l'ascenseur.

Dans la mesure du possible, il est recommandé que le système parking soit dépourvu de poussière et de résidus afin d'assurer le libre mouvement des parties mobiles. Il est conseillé de le réviser et s'il le faut, de le nettoyer.

Le système parking a un mouvement de translation. Ce mouvement doit être le plus modéré possible, pour ce faire, la vis en nylon (1) s'appuie sur le bord du solénoïde.

Vérifier manuellement que le système glisse en douceur. S'il le faut, régler de nouveau la vis en nylon de telle manière que celle-ci s'appuie sur le bord métallique du solénoïde.

Si vous le souhaitez également, vous pouvez appliquer quelques gouttes de lubrifiant sur ce point.

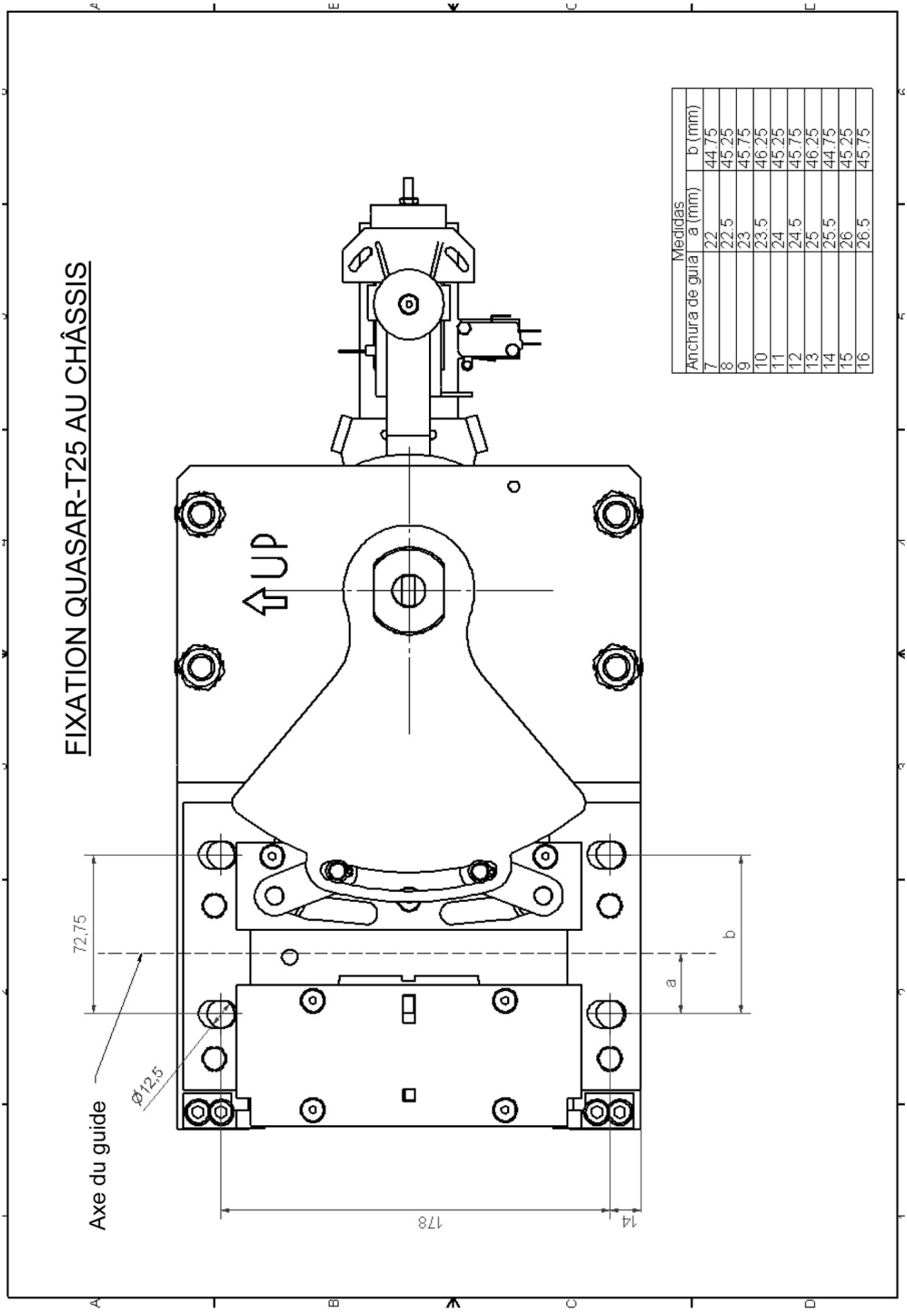
5 FIXATION AU CHÂSSIS

À la suite sont représentées des images et des dessins pour pouvoir installer l'ensemble Quasar T-25.

D'un côté, il y a l'Ensemble du limiteur Quasar et le parachute ASG et de l'autre, l'ensemble de renvoi du câble du limiteur.

Note: Ce manuel présente une information partielle des instructions d'utilisation et de maintenance. Le manuel complet est disponible dans la zone clients du site Internet de Dynatech; http://customers.dynatech-elevation.com/

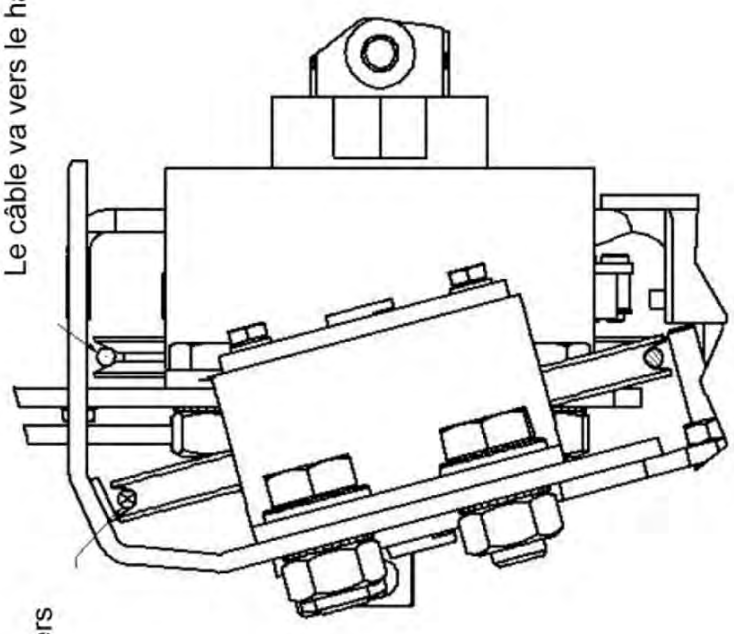
La version bidirectionnelle est représentée.



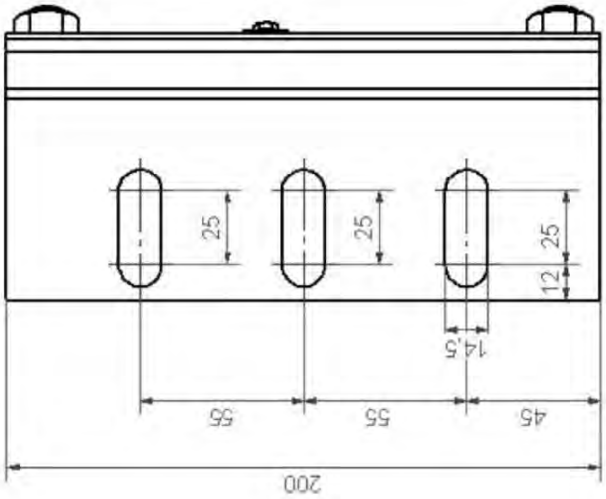
Note: Ce manuel présente une information partielle des instructions d'utilisation et de maintenance. Le manuel complet est disponible dans la zone clients du site Internet de Dynatech; http://customers.dynatech-elevation.com/

PARTIE DE RENVOI

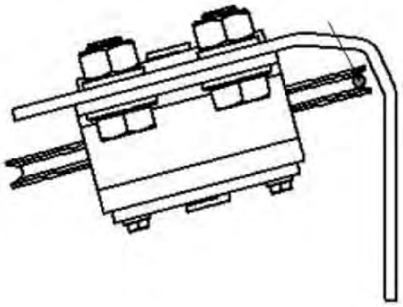
Le câble va vers le haut



Le câble va vers le bas



La gorge de la poulie de déviation coïncide avec la gorge de la poulie principale.



Note: Ce manuel présente une information partielle des instructions d'utilisation et de maintenance. Le manuel complet est disponible dans la zone clients du site Internet de Dynatech; http://customers.dynatech-elevation.com/

6 CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

- **Appareil :** Hybride de Limiteur de Vitesse et Parachute
- **Modèle :** Quasar-T25
- **Entreprise fabricante :**

  DYNATECH, DYNAMICS & TECHNOLOGY, S.L.

- **Marge d'utilisation:**

  Vitesse nominale maximale : 2.00 m/s

  Vitesse de déclenchement maximale : 2.33 m/s

  Vitesse nominale minimale : 0.1 m/s

  Vitesse de déclenchement minimale : 0.3 m/s

  De **0.3 a 0.69 m/s**, le Limiteur est **UNIDIRECTIONNEL**

  De **0.7 a 2.33 m/s** le Limiteur est **BIDIRECTIONNEL ou UNIDIRECTIONNEL**

- **Câble :** DRAKO STX
  Diamètre : 4 mm.
- **Pré-tension du câble :**

  Grâce aux dispositifs de tendeurs à ressorts, on obtient :

  Tension minimale : 491N (Au-dessous de cette tension, le contact coupe la série de sécurité).

  Tension maximale : 745 N. (La position de la plaque du tendeur détermine cette tension).

- **Diamètre de la poulie** : 120 mm
- **Contact de survitesse.**
- **Enclenchement à distance de série :**
- **Système Antidérive pour la réalisation d'UCM :**
  Pour l'utilisation de ce dispositif, il est recommandé d'utiliser la D-Box
- **Poulie de déviation**: À installer sur le châssis par le client.
- **Parachutes qui peuvent s'intégrer à l'ensemble Quasar-T25**

  Série ASG-100 / 120 / 121

  Série ASG-100UD / 120UD / 121 UD

8 INSTRUCTIONS D'UTILISATION ET D'ENTRETIEN.

La vérification de la vitesse de déclenchement dans l'installation peut être effectuée en agissant sur le variateur de fréquence du moteur, en augmentant progressivement la vitesse du moteur jusqu'à ce que se produise le verrouillage.

Afin d'éviter des risques inutiles pouvant provoquer une situation d'actionnement incorrecte du limiteur, on devra considérer deux critères fondamentaux tels que : nettoyer et veiller à ce qu'il n'y ait pas de corrosion. Tout limiteur est composé d'éléments mobiles exécutant l'enclenchement. L'accumulation d'impuretés sur ces éléments peut entraîner un mauvais fonctionnement. Il est fondamental qu'aussi bien l'installateur que la personne chargée de l'entretien s'assure que ces éléments soient parfaitement propres.

Par ailleurs et dans tous les cas, les limiteurs de Dynatech ont une protection anticorrosion mais il est important que la personne chargée de l'entretien effectue une vérification déterminant l'existence d'un processus corrosif pouvant affecter une partie mobile de l'élément et pouvant empêcher son mouvement normal. Cette vérification se fera grâce à une inspection visuelle de l'état des surfaces et en réalisant un actionnement. La personne chargée de l'entretien choisit la fréquence de ces contrôles, en revanche, ces contrôles devront être plus assidus si l'installation se trouve dans une atmosphère particulièrement corrosive.

Dynatech n'assumera la responsabilité d'aucun problème ou accident provenant du non respect des prescriptions et des conseils décrits, aussi bien dans ces instructions que dans la documentation des certificats d'examen C.E. de Type.

Dans le cas de l'entretien et de l'installation du parachute, il est recommandé de lire le manuel d'utilisation et d'entretien de la série de parachutes ASG.

Note: Ce manuel présente une information partielle des instructions d'utilisation et de maintenance. Le manuel complet est disponible dans la zone clients du site Internet de Dynatech; http://customers.dynatech-elevation.com/

8.1 STOCKAGE ET VIE UTILE

Le limiteur doit être stocké dans un endroit frais et sec. Il doit être protégé de l'excès de lumière. Il ne doit jamais être exposé aux intempéries.

Température de stockage : 5 ºC - 40 ºC

Conditions d'humidité de stockage : 15 % - 85 % sans condensation.

Les emballages des limiteurs doivent être propres et secs, afin de pouvoir être clairement identifiés.

Ne pas laisser en appui en continue une charge non équilibrée susceptible de produire une flexion sur l'emballage ou entasser des produits les uns au-dessus des autres. Lors du rangement des produits ou des emballages de produits en couches successives, la hauteur de stockage doit correspondre à leur charge et stabilité.

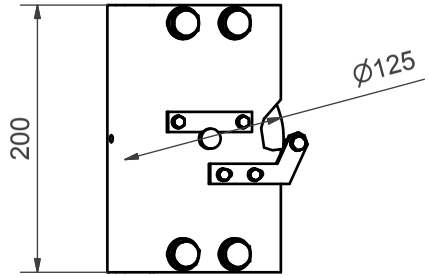
Si les critères établis dans ce manuel sont respectés, la durée de vie utile du limiteur de vitesse est fonction de l'usure de la gorge de la poulie principale, laquelle dépend du facteur de service de l'installation. Pour l'estimation de la durée de vie utile de l'élément, il n'est pas pris en compte s'il est affecté par la graisse, la poussière ou la saleté, en raison des conditions de la gaine, ou parce qu'il est soumis à des conditions environnementales distinctes de celles établies dans ce manuel.

9 PLANS D'INSTALLATION.

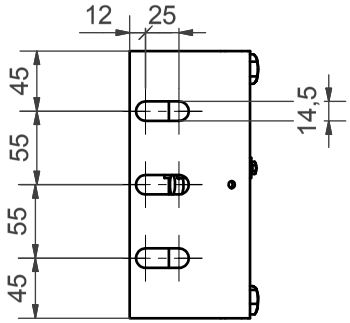
Les plans suivants peuvent être d'une aide précieuse pour adapter et installer le limiteur de vitesse Quasar-T25:

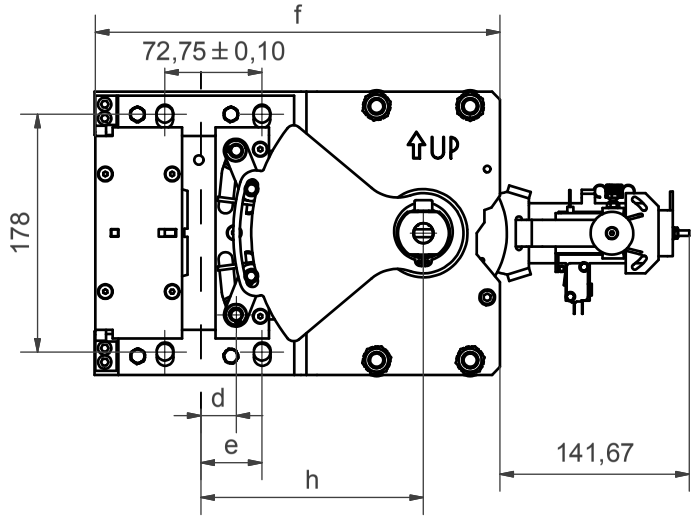
- DYN 61.C001.01
- DYN 61.C002.01

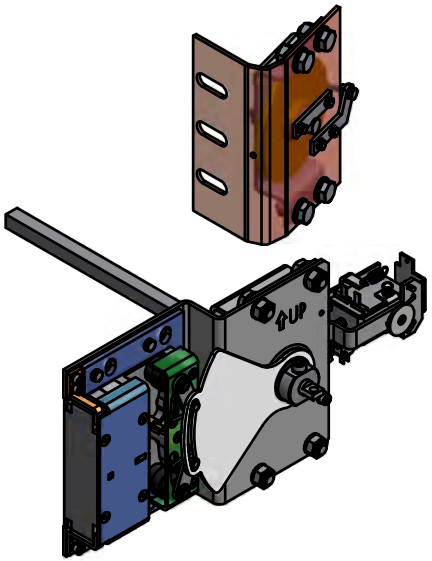
Note: Ce manuel présente une information partielle des instructions d'utilisation et de maintenance. Le manuel complet est disponible dans la zone clients du site Internet de Dynatech; http://customers.dynatech-elevation.com/

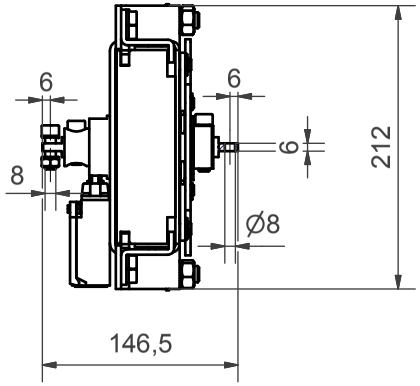


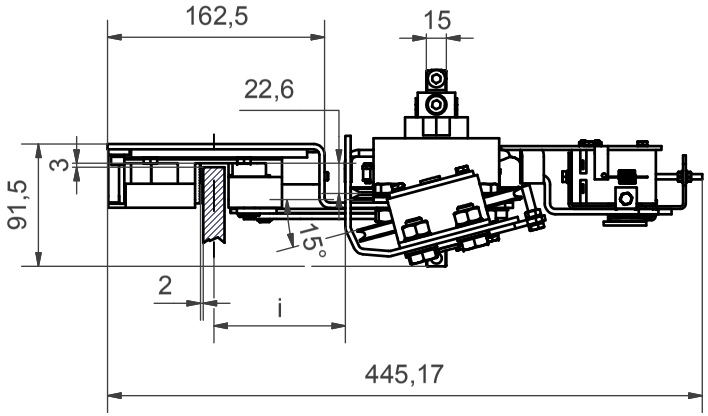
Medidas/ Measures / Mesures / Abmessungen					
Guide	d	e	f	h	i
7	22	44.75	306.24	168.8	100.8
8	22.5	45.25	306.24	169.3	101.3
9	23	45.75	306.24	169.8	101.8
10	23.5	46.25	306.44	170.3	102.3
11	24	45.25	304.74	167.3	99.3
12	25.5	45.75	304.74	167.8	99.8
13	25	46.25	304.74	168.3	100.3
14	25.5	44.75	303.5	165.8	97.8
15	26	45.25	303.5	166.3	98.3
16	26.5	45.75	303.5	166.8	98.8



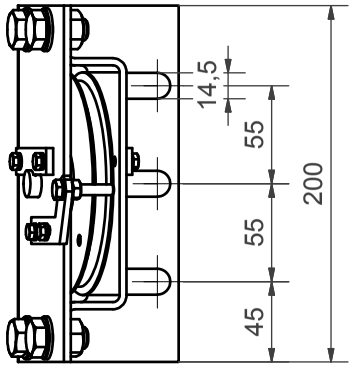


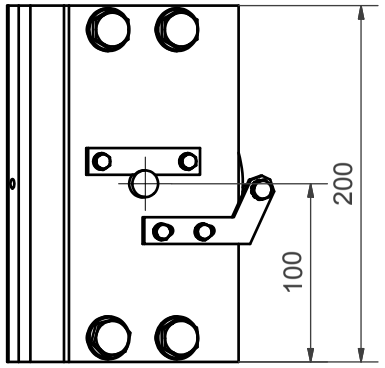


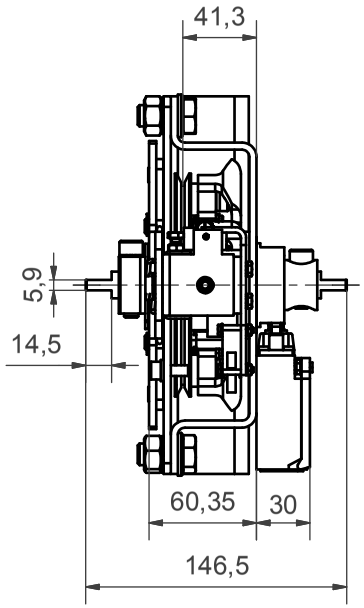


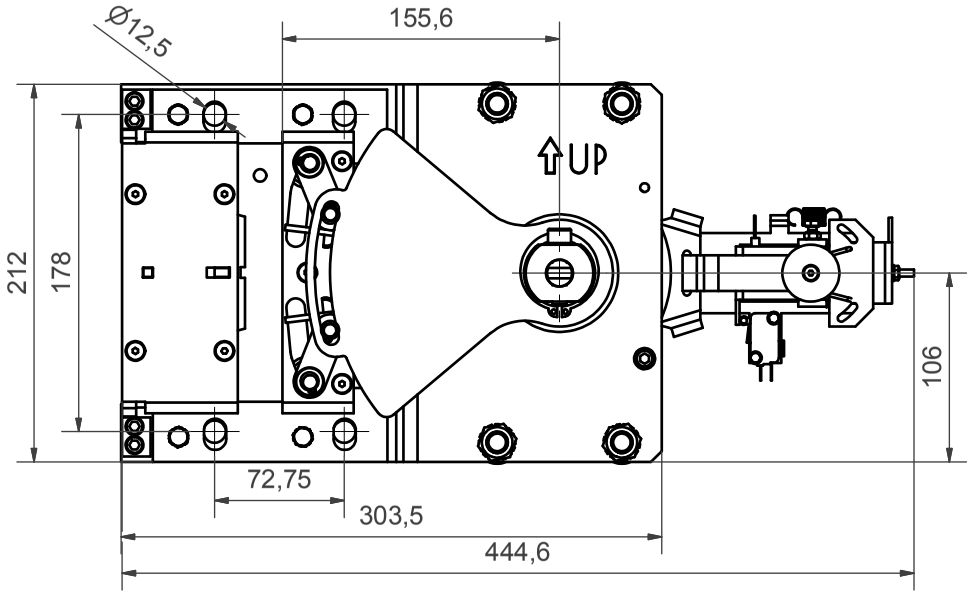


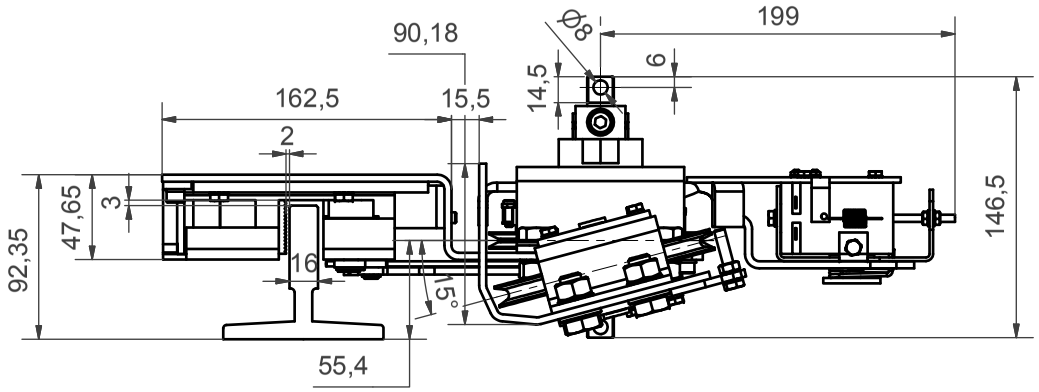
CANTIDAD POR CONJUNTO:			DYNATECH
Material:			
Peso terminado:			CONJUNTO: Quasar-T25
Tto. tco:			
Tto. sup:			
	Fecha	Nombre	Quasar-T25
Dibujado			
Norma			
OBSERVACIONES: MEDIDAS SIN TOLERANCIA SEGÚN DIN-7168 GM			PLANO COD. Nº: DYN 61.C001.01 — Escala:
Fichero:			Sustituye a: — Sustituido por:











CANTIDAD POR CONJUNTO:	DYNATECH	
Material:		
Peso terminado:	CONJUNTO: QUASAR T25 UD C (14-16)	
Tto. tco:		
Tto. sup:	PLANOS DE INSTALACIÓN INSTALLATION DRAWINGS PLANS D'INSTALLATION EINBAUZEICHNUNGEN	
Fecha / Nombre		
Dibujado: 26/02/2015		
Norma:		
OBSERVACIONES: MEDIDAS SIN TOLERANCIA SEGÚN DIN-7168 GM	PLANO COD. Nº: DYN 61.C002.01	Escala:
Fichero:	Sustituye a:	Sustituido por: