



**DMG**

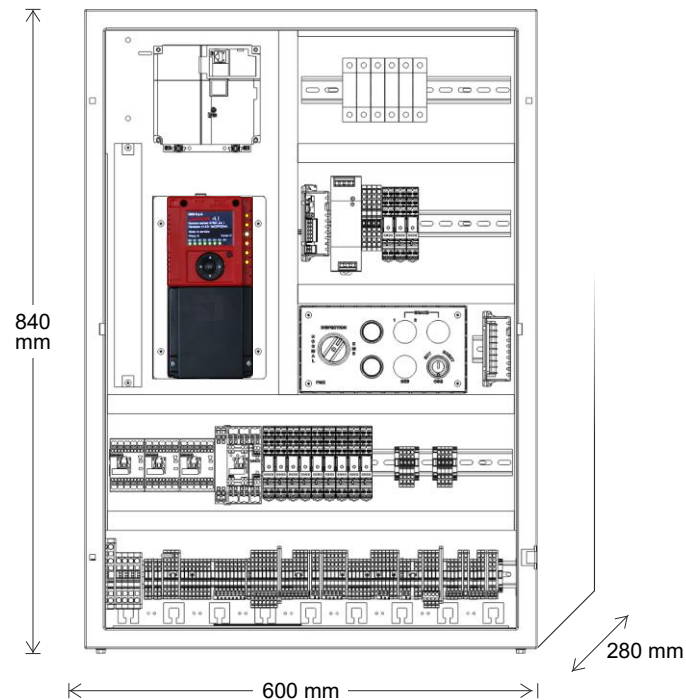
**JUNIOR 4.0**  
**VVVF**

**Guida rapida di installazione**  
*Italiano*  
V 1.4

## INDICE

|               |   |               |
|---------------|---|---------------|
| <b>FASE 0</b> | <b>INSTALLAZIONE DEGLI ELEMENTI PRINCIPALI</b> .....                  | <b>pg. 6</b>  |
|               | INSTALLAZIONE DEL QUADRO .....  | pg. 6         |
|               | COLLEGAMENTO ALIMENTAZIONE DI RETE .....                              | pg. 7         |
|               | COLLEGAMENTO USCITE MOTORE .....                                      | pg. 8         |
|               | FISSAGGIO DEL CAVO FLESSIBILE .....                                   | pg. 10        |
|               | COLLEGAMENTO DEL CAVO FLESSIBILE ALLA SCHEDA INTERFACCIA DI CABINA. . | pg. 10        |
| <b>FASE 1</b> | <b>MARCIA PROVVISORIA E COLLEGAMENTI ELETTRICI</b> .....              | <b>pg. 11</b> |
|               | MARCIA PROVVISORIA .....  | pg. 11        |
|               | AUTOAPPRENDIMENTO DATI MOTORE .....                                   | pg. 12        |
|               | COLLEGAMENTO DELLA CATENA DELLE SICUREZZE .....                       | pg. 14        |
|               | COLLEGAMENTO OPERATORE PORTE DI CABINA .....                          | pg. 17        |
|               | COLLEGAMENTO BARRIERA DI CELLULE .....                                | pg. 19        |
|               | SISTEMA DI CONTEGGIO .....  | pg. 20        |
|               | COLLEGAMENTO LUCI CABINA .....  | pg. 22        |
|               | COLLEGAMENTO PULSANTIERA CON SELETTORE DI ISPEZIONE .....             | pg. 24        |
|               | INSTALLAZIONE PULSANTIERA DI CABINA .....                             | pg. 25        |
|               | INSTALLAZIONE PULSANTIERE DI PIANO .....                              | pg. 26        |
|               | INSTALLAZIONE DEL TELEFONO DI EMERGENZA .....                         | pg. 27        |
|               | INSTALLAZIONE DEL PESACARICO LLEC7 .....                              | pg. 28        |
| <b>FASE 2</b> | <b>MARCIA NORMALE E REGOLAZIONI IMPIANTO</b> .....                    | <b>pg. 29</b> |
|               | MESSA IN MARCIA NORMALE .....   | pg. 29        |
|               | REGOLAZIONE DELLA PRECISIONE DI ARRESTO .....                         | pg. 30        |
|               | CONNETTIVITA' (FUSION APP) .....                                      | pg. 31        |
|               | TEST E MISURE .....   | pg. 33        |
|               | RISOLUZIONE DEI PROBLEMI DI BASE .....                                | pg. 36        |
|               | MANOVRA DI SOCCORSO PER IMPIANTI ELETTRICI .....                      | pg. 37        |
|               | IMPOSTAZIONI AVANZATE .....   | pg. 38        |

## JUNIOR 4.0 - SISTEMA ELETTRICO PER HOMELIFTS



**M** Geared: 1,5kW / 2,2kW - Gearless: 2,2kW

600x840x280 mm

~ 30 kg

✓ Monofase

✓ 7 fermate max.

**EN**  
81-41

**pr EN**  
81-42



### AVVERTENZE SULLA SICUREZZA

#### Installazione

Il quadro di manovra deve essere installato in ambiente interno con grado di inquinamento non superiore a 2.

L'involucro del quadro di manovra ha un grado di protezione IP2X.

L'installazione e la manutenzione del quadro di manovra deve essere fatta da personale qualificato ed esperto dopo attenta lettura della manualistica e degli schemi elettrici forniti con il quadro di manovra.

La protezione verso i contatti indiretti deve essere realizzata tramite interruttori magnetotermici e differenziali coordinati con l'impianto di terra che sono a carico del committente salvo diversa specifica richiesta.

Fare riferimento allo schema elettrico fornito con il quadro di manovra per i seguenti circuiti di protezione:

- protezione magnetotermica del circuito motore
- protezione magnetotermica del circuito delle sicurezze
- protezione tramite fusibili di tutti gli altri circuiti

Misure per la protezione contro le scosse elettriche:

- L'involucro del quadro di manovra è metallico e deve essere collegato a TERRA come da indicazioni riportate nello schema elettrico fornito con il quadro di manovra.
- I circuiti di comando e controllo (24V) sono galvanicamente separati dalla rete elettrica come indicato nello schema elettrico fornito con il quadro di manovra.

#### Manutenzione

Per la manutenzione del quadro di manovra fare riferimento alla manualistica fornita con il quadro di manovra e controllare lo stato delle batterie dei circuiti di allarme e del circuito di ritorno al piano (se presente) in occasione delle ispezioni periodiche dell'impianto.

Per il trasporto e la movimentazione del quadro di manovra fare riferimento alle indicazioni presenti sull'imballaggio.

### MODULO DI SICUREZZA 7-SEC

#### Descrizione

Il modulo SECU.24 è un dispositivo elettronico installato nel quadro di comando dell'ascensore DMG Junior 4.0 che permette di verificare lo stato di 7 punti della catena di sicurezza dell'ascensore.

La funzione principale di questo modulo è quella di garantire l'isolamento galvanico tra il circuito di sicurezza e i circuiti elettronici della centrale.

È disponibile una sola versione di questo modulo:

- SECU.24 per quadro con circuito di sicurezza alimentato a 24 V DC [-15 / + 10%]

#### Installazione

Il modulo SECU.24 è fornito da DMG già installato e collegato nella centrale Junior 4.0. Non è richiesto alcun intervento da parte dell'installatore durante la messa in servizio della centrale.

Il comune dei collegamenti alla catena della sicurezza elettrica è tracciato sul circuito stampato della scheda in modo tale che il comune ai contattori o relè-contattori si spegnerà all'interruzione del comune (CBC (1) / CBC (9)).

#### Condizioni di lavoro

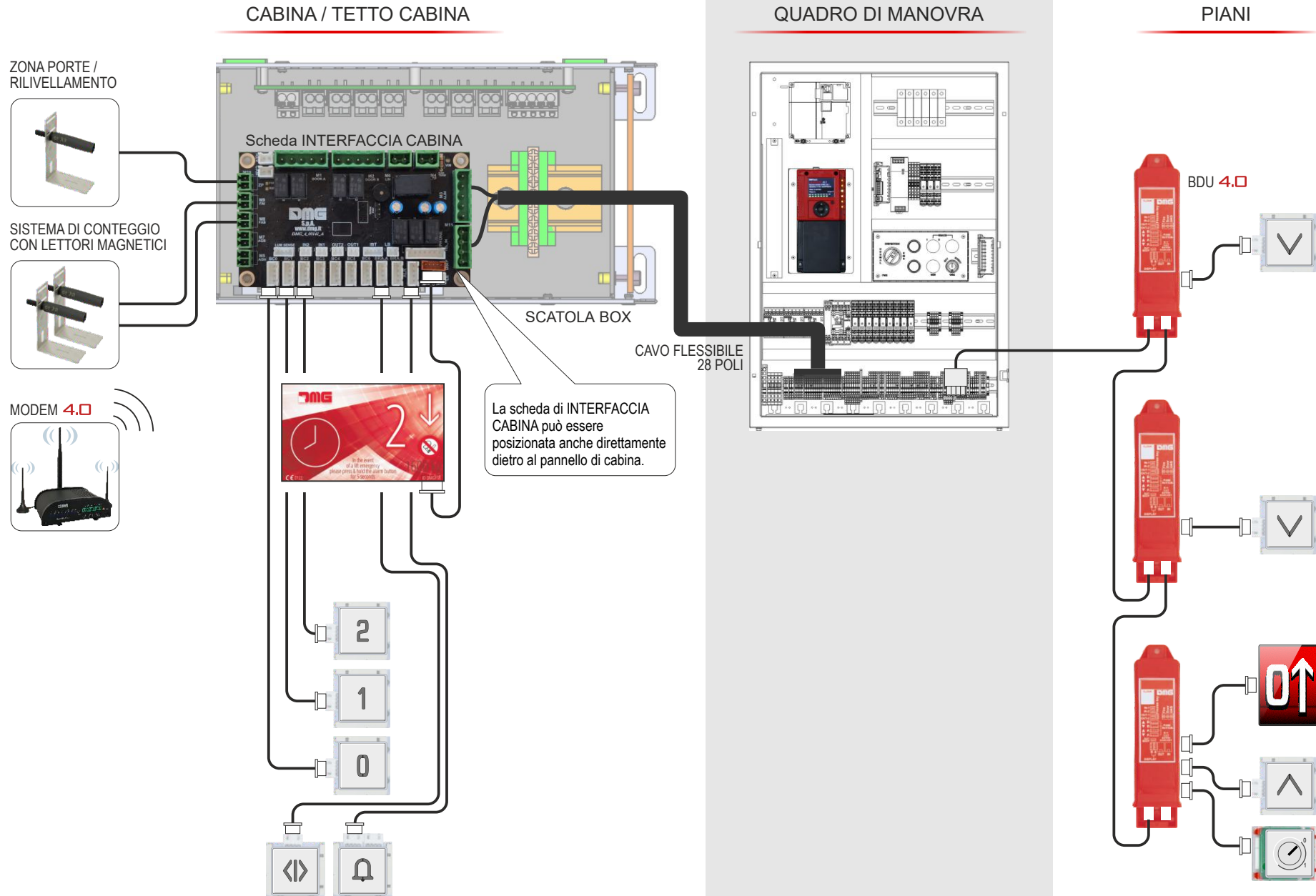
Il modulo SECU.24 è installato in un armadio metallico con messa a terra con protezione minima IP20 e fissato su a Guida DIN alle seguenti condizioni di servizio:

- Uso interno.
- Temperature: -5°C / +40°C.
- Umidità Relativa: non deve superare il 50% ad una temperatura max di +40°C; può aumentare al minimo le temperature, ad esempio, possono essere del 90% a 20°C.

#### Manutenzione

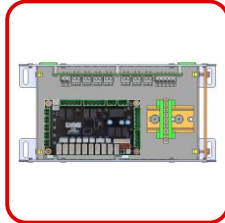
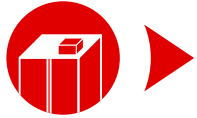
In caso di guasto, il dispositivo deve essere sostituito, non deve essere aperto o riparato.

## SCHEMA DI PRINCIPIO



## COMPONENTI DEL SISTEMA

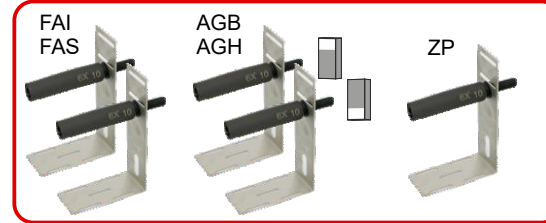
### TETTO CABINA



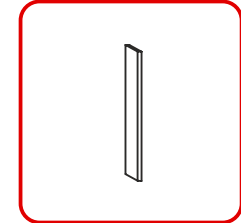
**||||| QJ4.CTBOXS**  
Scatola di CABINA



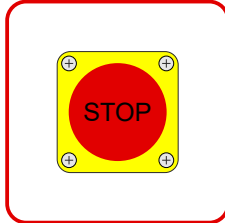
**||||| QJ4.C28CS**  
Kit cavo flessibile (x m)



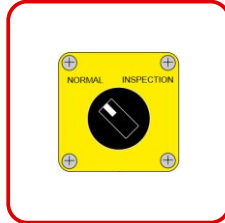
**||||| QJ4.CTKIMP.H5 / QJ4.CTKIMP.H4 (without AGH)**  
Sistema di conteggio con lettori magnetici + zona porte / rilivellamento + impulsori di prossimità per reset alto/basso e magneti



**||||| QJ4.SHCAL**  
1 magnete



**||||| QJ4.CTPS**  
Stop su tetto cabina

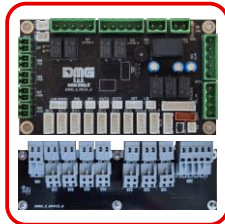
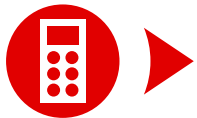


**||||| QJ4.CTPM**  
Pulsantiera con selettore d'ispezione



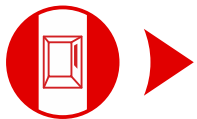
**||||| QJ4.CTPSTISP**  
Pulsantiera con stop e selettore d'ispezione

### CABINA



**||||| QJ0.CTSTI**  
Scheda INTERFACCIA cabina + scheda 7-SEC

### VANO



**||||| QJ4.SHEX1/2**  
Kit extra corsa



**||||| QJ4.SHP\_ / QJ4.SHC\_**  
Catena delle sicurezze (porte / fondo fossa)



**||||| QJ4.SHPSH**  
Stop di fondo fossa



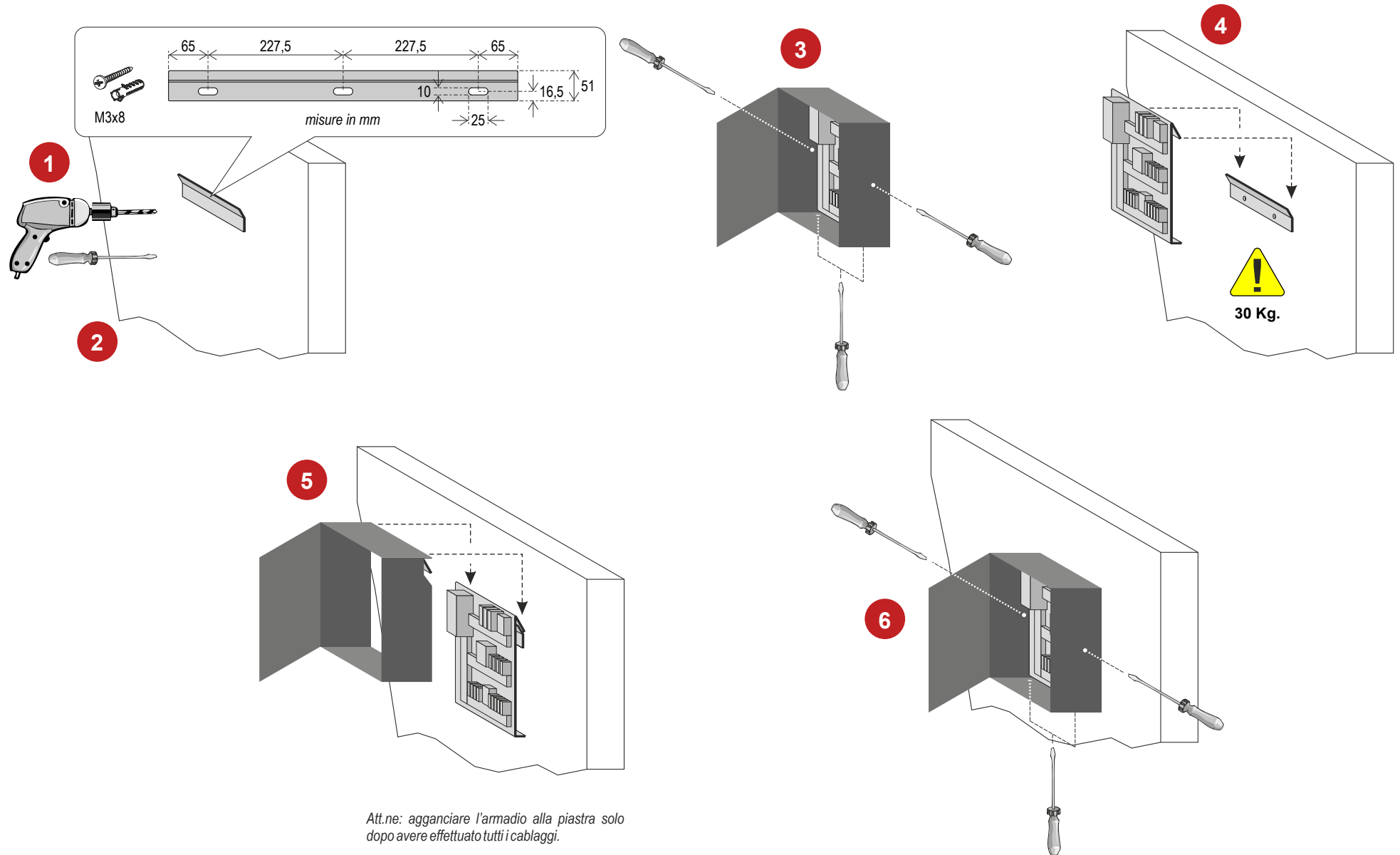
**||||| C40.BDU**  
Interfaccia di piano (BDU)



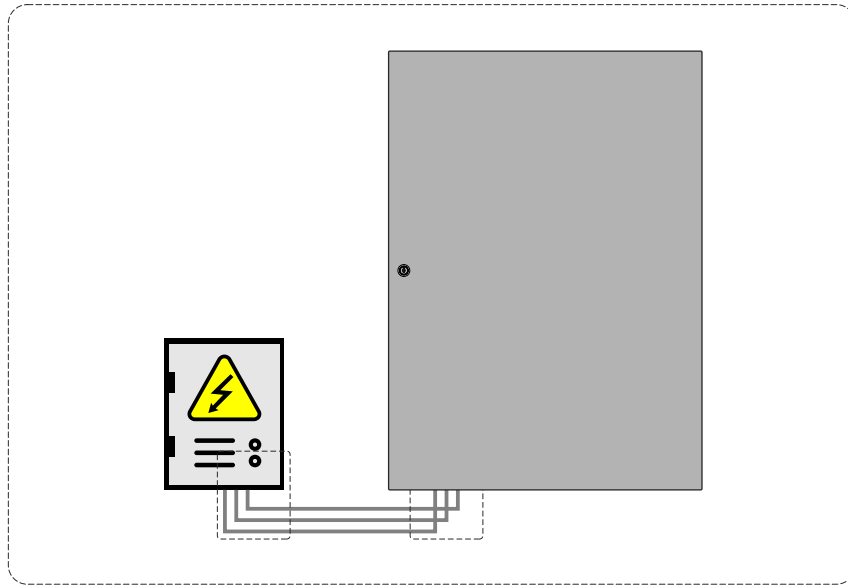
**||||| QJ4.SKLED\_F10 / F20 + QJ4.SKLED\_V**  
Kit illuminazione vano (10 / 20 m)

# FASE 0 - INSTALLAZIONE DEGLI ELEMENTI PRINCIPALI

## INSTALLAZIONE DEL QUADRO

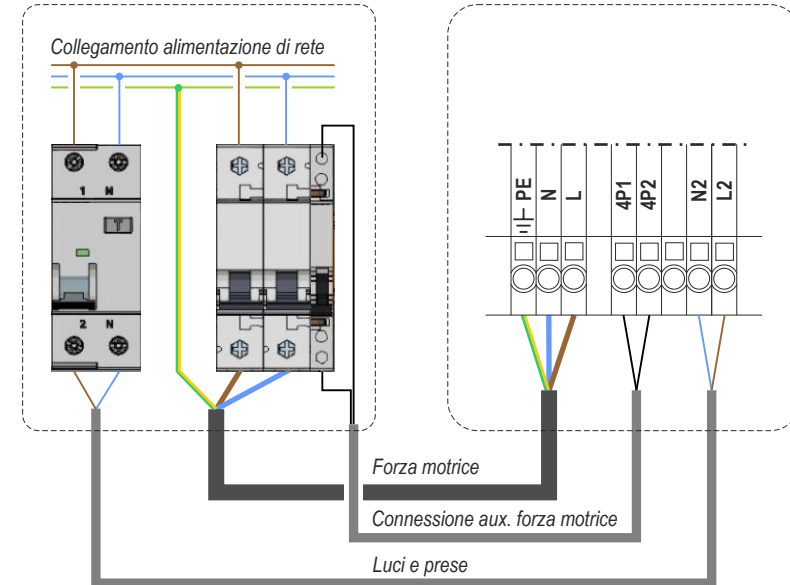


# COLLEGAMENTO ALIMENTAZIONE DI RETE

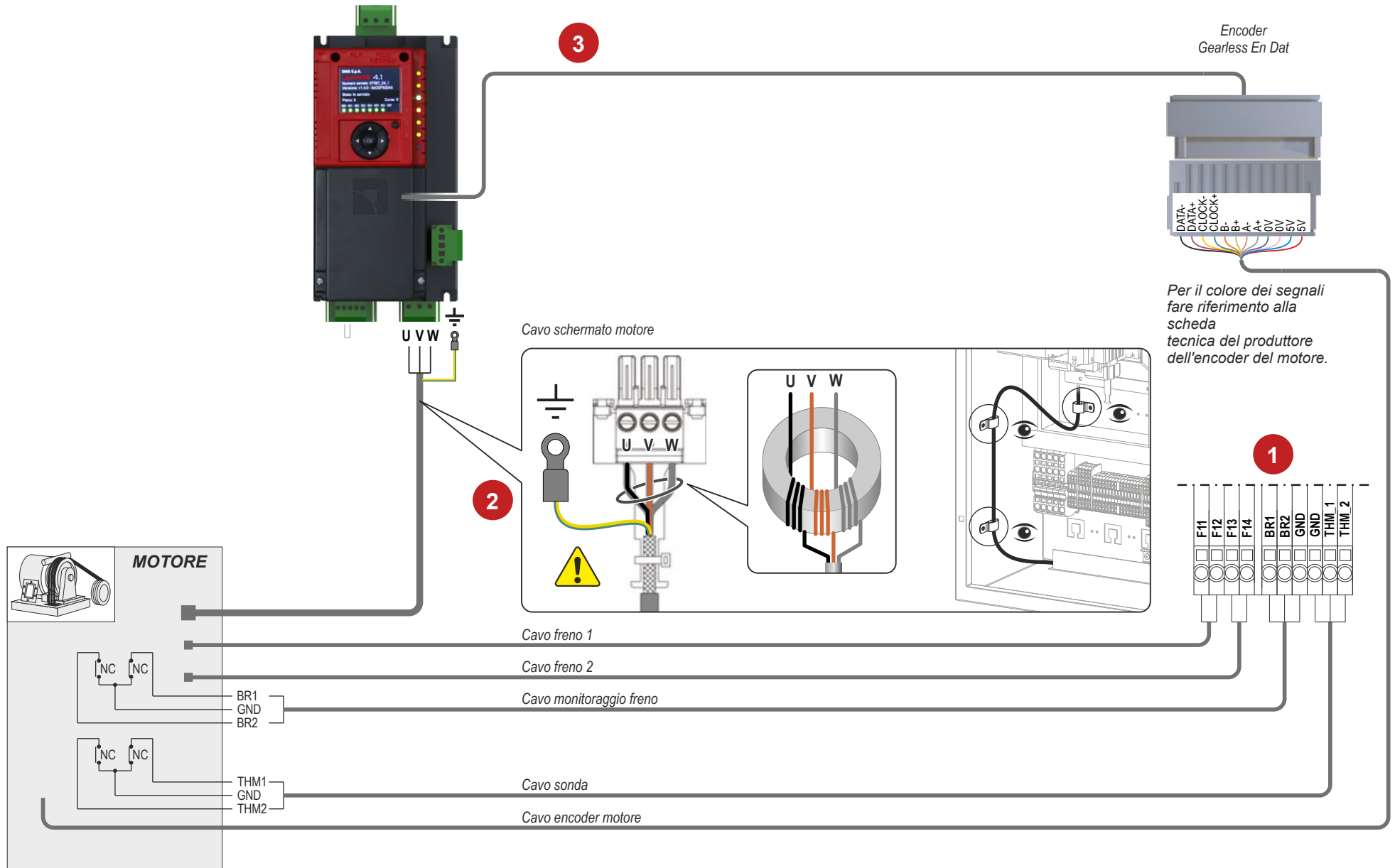


Quadro di alimentazione generale (DTU)

Quadro JUNIOR

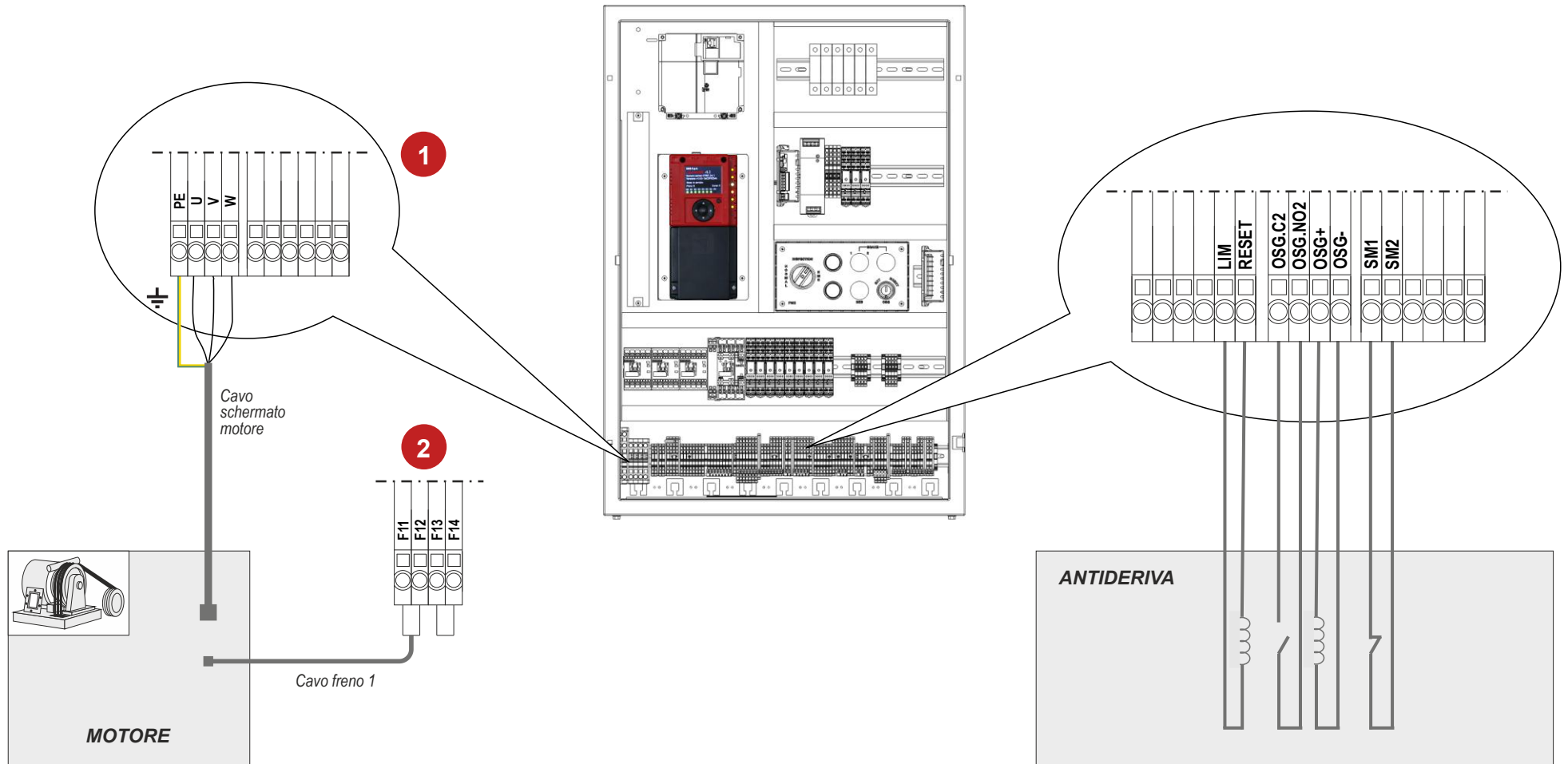


## COLLEGAMENTO USCITE MOTORE (GEARLESS)

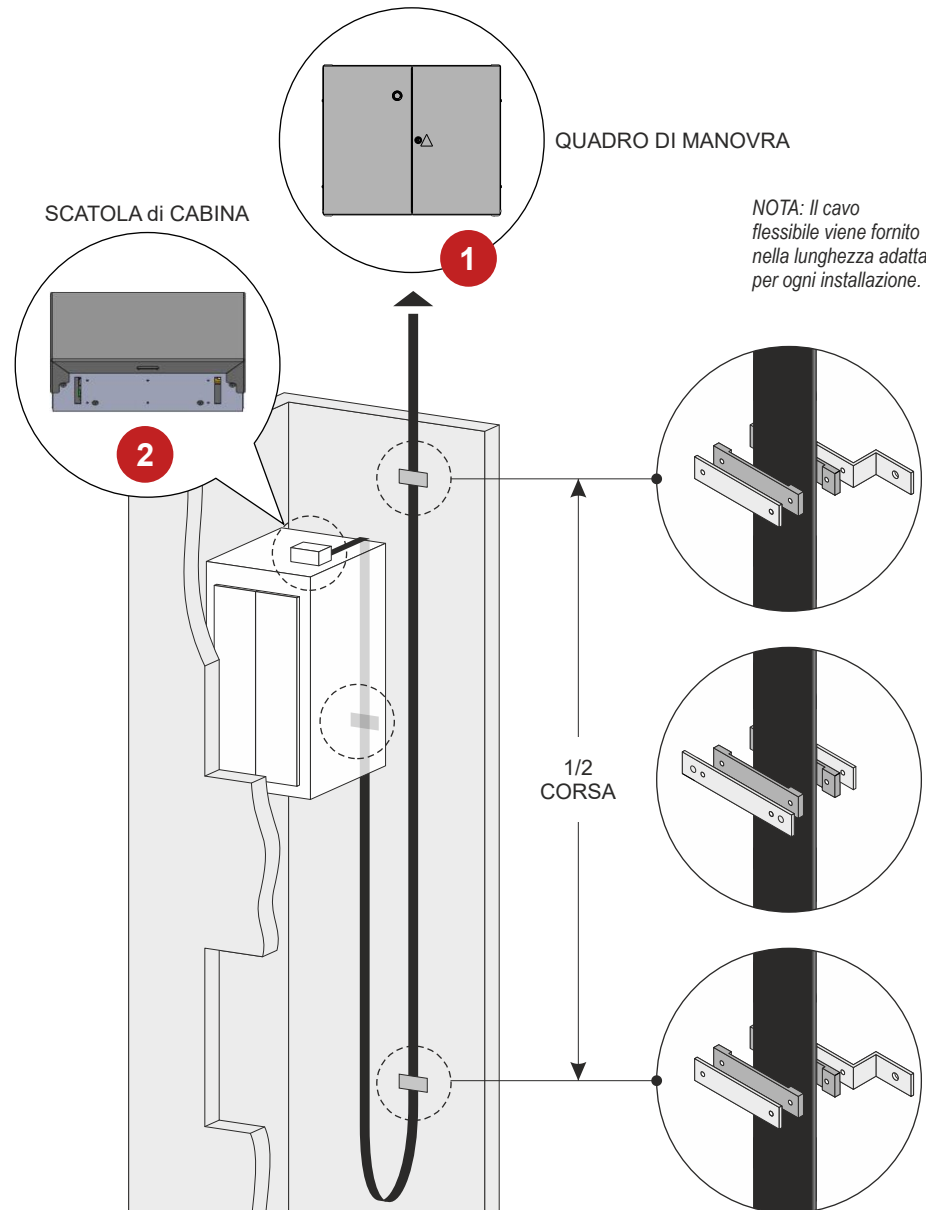




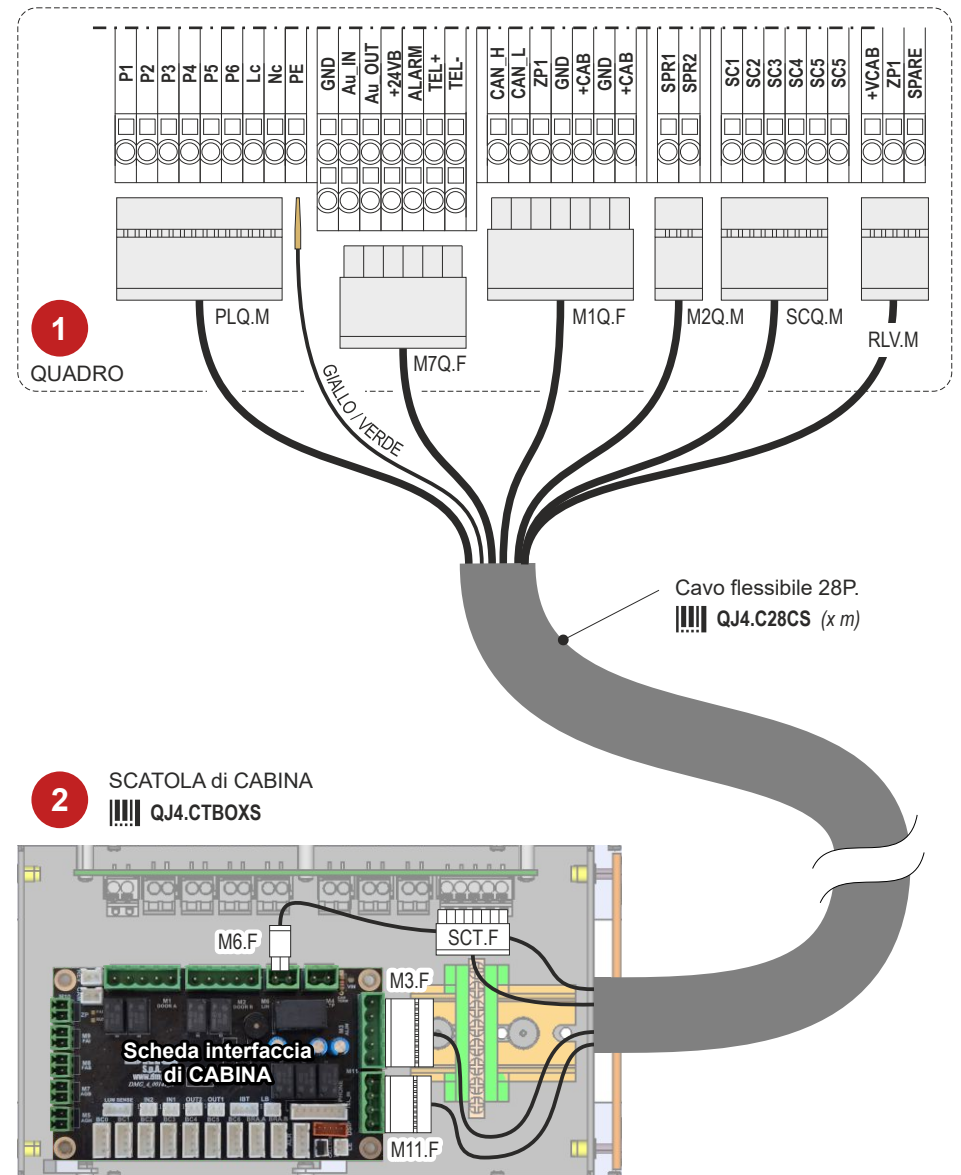
### COLLEGAMENTO USCITE MOTORE (GEARED)



## FISSAGGIO DEL CAVO FLESSIBILE



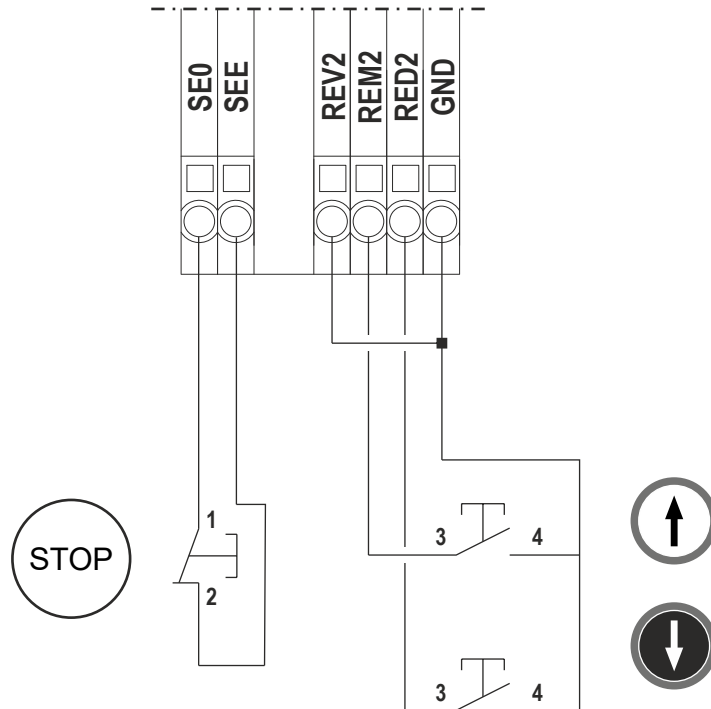
## COLLEGAMENTO DEL CAVO FLESSIBILE ALLA SCHEDA INTERFACCIA DI CABINA



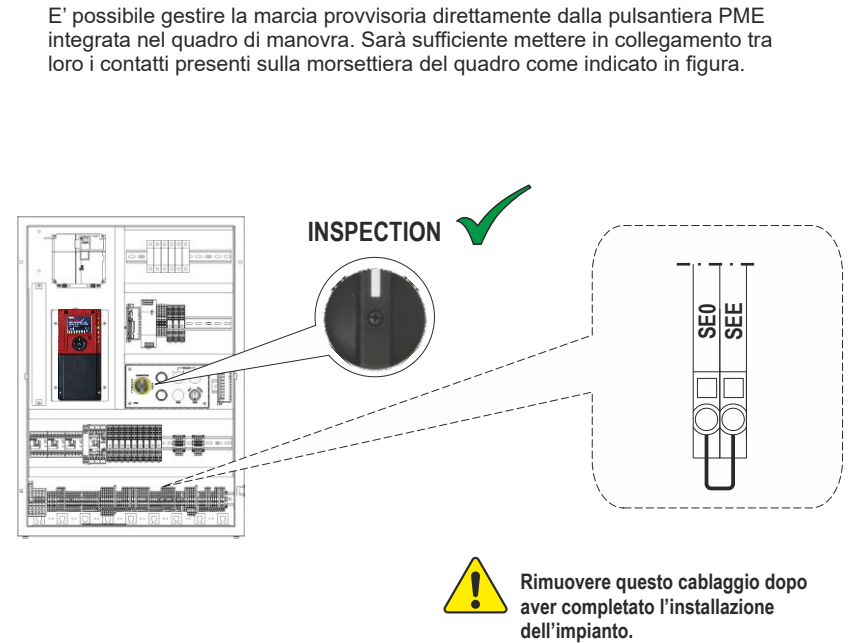
# FASE 1 - MARCIA PROVVISORIA E COLLEGAMENTI ELETTRICI

## MARCIA PROVVISORIA

1a



1b



2



3

DMG S.p.A.  
JUNIOR 4,1  
N. seriale: 12345\_19\_3  
SW: 3:2.5 - 7ECEDFOA  
Stato: In servizio  
Piano: 0 Corse: 456  
SE0 SE1 SE2 SE3 SE4 SE5 SE6 DEF

**MENU Menu Principale**  
1 Emulazione  
2 Stato  
3 Configurazione  
4 USB  
5 Periferiche  
6 Info

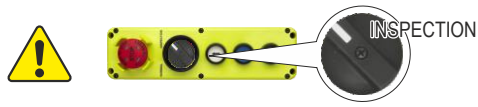
**EMU Emulazione**  
Piano 1 12:30:56  
<Impianto>  
Marcia provvisoria  
SI  
SE0 SE1 SE2 SE3 SE4 SE5 SE6 DEF

Per partire dalla schermata iniziale del menu potrebbe essere necessario premere (o tenere premuto) ESC più volte.

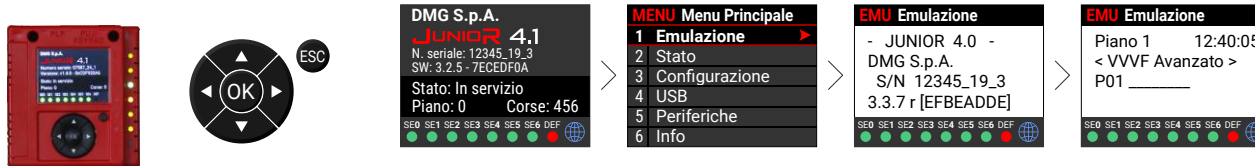
# AUTOAPPRENDIMENTO DATI MOTORE

- Motori MRL GEARED -

1



2

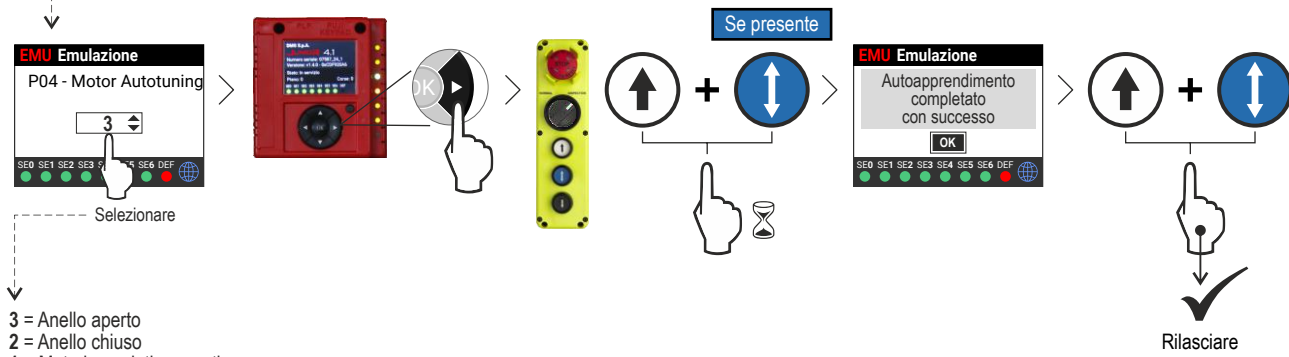


- VVVF Fuji
- P01 - Motor poles
  - F03 - Maximum speed
  - F04 - Rated Speed
  - F05 - Rated Voltage
  - P03 - Motor Rated Cur
  - P02 - Motor Rated Cap
  - ACE INVERTER
  - C05 - High speed
  - C10 - Middle speed
  - C08 - Creep speed
  - P04 - Motor Autotuning

- >> Inserire il numero di poli del motore
- >> Inserire la velocità max del motore (RPM)
- >> Inserire la velocità nominale del motore (Hz)
- >> Inserire la tensione nominale del motore
- >> Inserire la corrente nominale del motore
- >> Inserire la potenza nominale del motore
  
- >> Impostare l'alta velocità in C05 (vedere targa motore)
- >> Impostare velocità ispezione/intermedia in C10
- >> Impostare la bassa velocità in C08 (tipicamente il 10% di C05)

Parametri normalmente preconfigurati se forniti in fase di ordine.

3



- 3 = Anello aperto
- 2 = Anello chiuso
- 1 = Motori con dati non noti

- In caso di anomalia nella procedura, l'errore viene registrato nel menù "ERRORI" (52=er7 - Errore VVVF - Sub xxx). In tal caso fare riferimento al troubleshooting per risolvere il problema, successivamente cancellare l'errore e ripetere la procedura.  
 - Al termine della procedura premere il pulsante di salita/descesa e verificare la corretta direzione di marcia, altrimenti invertire i valori nei parametri E98 ed E99.

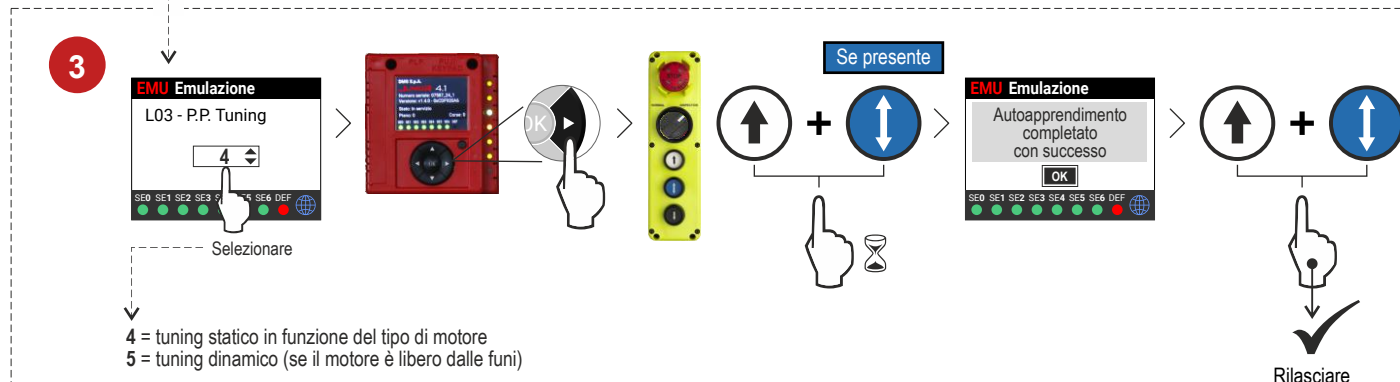
- Motori MRL GEARLESS -



- VVVF Fuji
- P01 - Motor poles
  - F03 - Maximum speed
  - F04 - Rated Speed
  - F05 - Rated Voltage
  - P03 - Motor Rated Cur
  - P02 - Motor Rated Cap
  - LM2 INVERTER
  - C11 - High speed
  - C10 - Middle speed
  - C07 - Creep speed
  - L01 - PG select
  - L02 - PG resolution
  - L03 - P.P. Tuning

- >> Inserire il numero di poli del motore
- >> Inserire la velocità max del motore (RPM)
- >> Inserire la velocità nominale del motore (Hz)
- >> Inserire la tensione nominale del motore
- >> Inserire la corrente nominale del motore
- >> Inserire la potenza nominale del motore
- >> Impostare l'alta velocità in C11 (vedere targa motore)
- >> Impostare velocità ispezione/intermedia in C10
- >> Impostare la bassa velocità in C07 (tipicamente il 10% di C11)
- >> Impostare il tipo di encoder motore (ENDAT=4 ; SIN-COS=5)
- >> Impostare la risoluzione dell'encoder motore (tipicamente 2048)

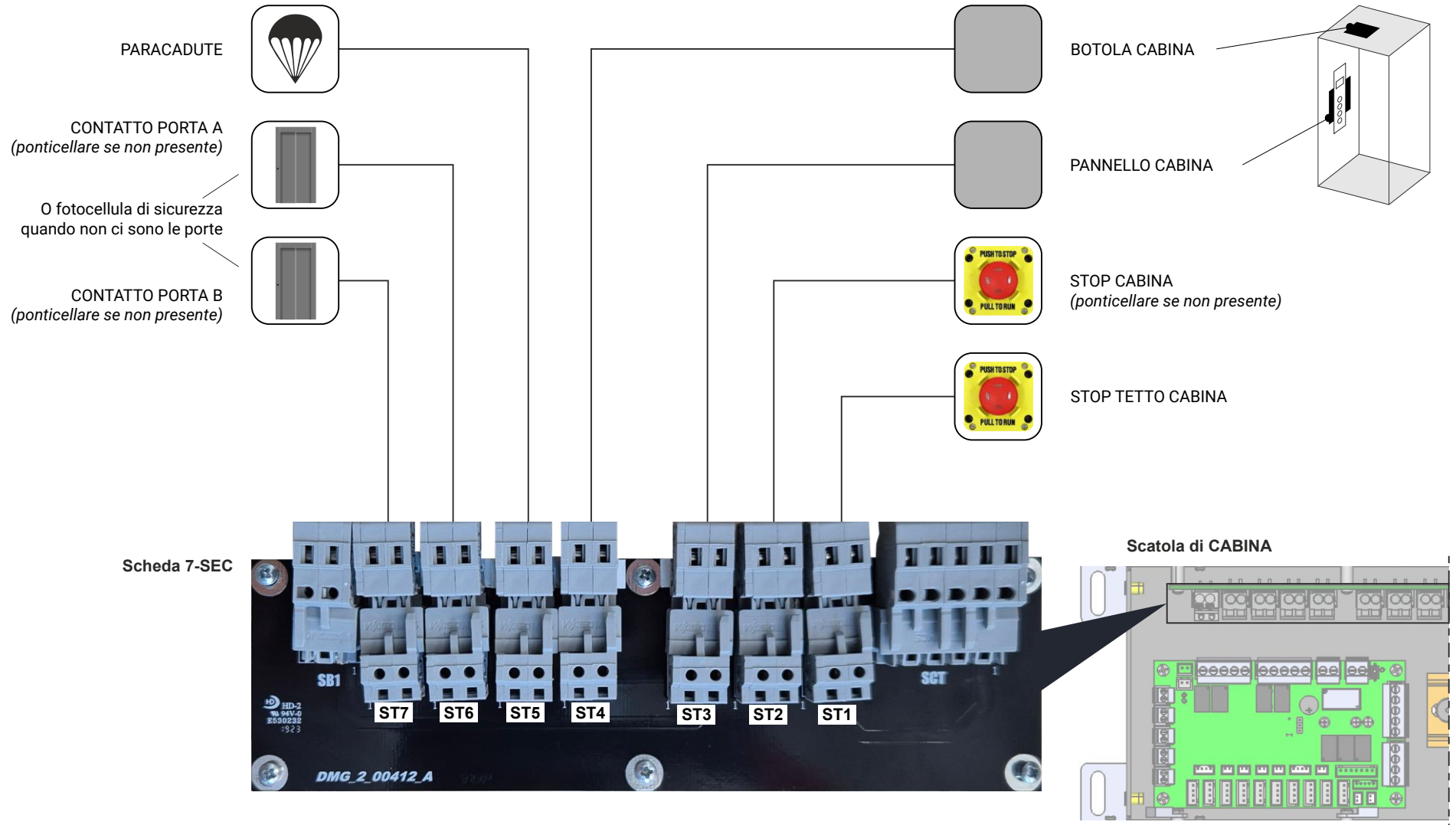
Parametri normalmente preconfigurati se forniti in fase di ordine.



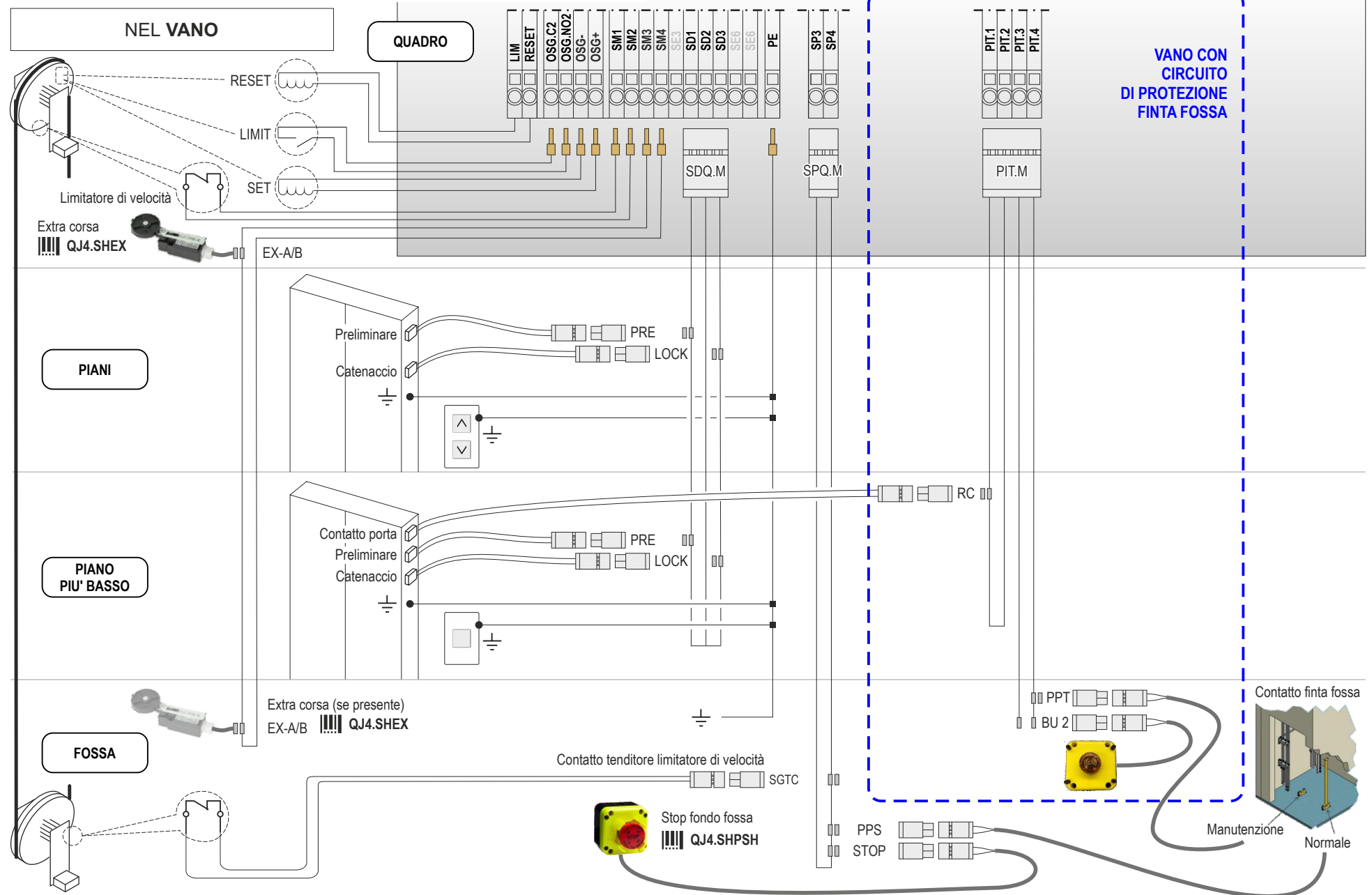
- In caso di anomalia nella procedura, l'errore viene registrato nel menù "ERRORI" (52=er7 - Errore VVVF - Sub xxx). In tal caso fare riferimento al troubleshooting per risolvere il problema, successivamente cancellare l'errore e ripetere la procedura.  
- Al termine della procedura premere il pulsante di salita/discesa e verificare la corretta direzione di marcia, altrimenti invertire i valori nei parametri E98 ed E99.

# COLLEGAMENTO DELLA CATENA DELLE SICUREZZE

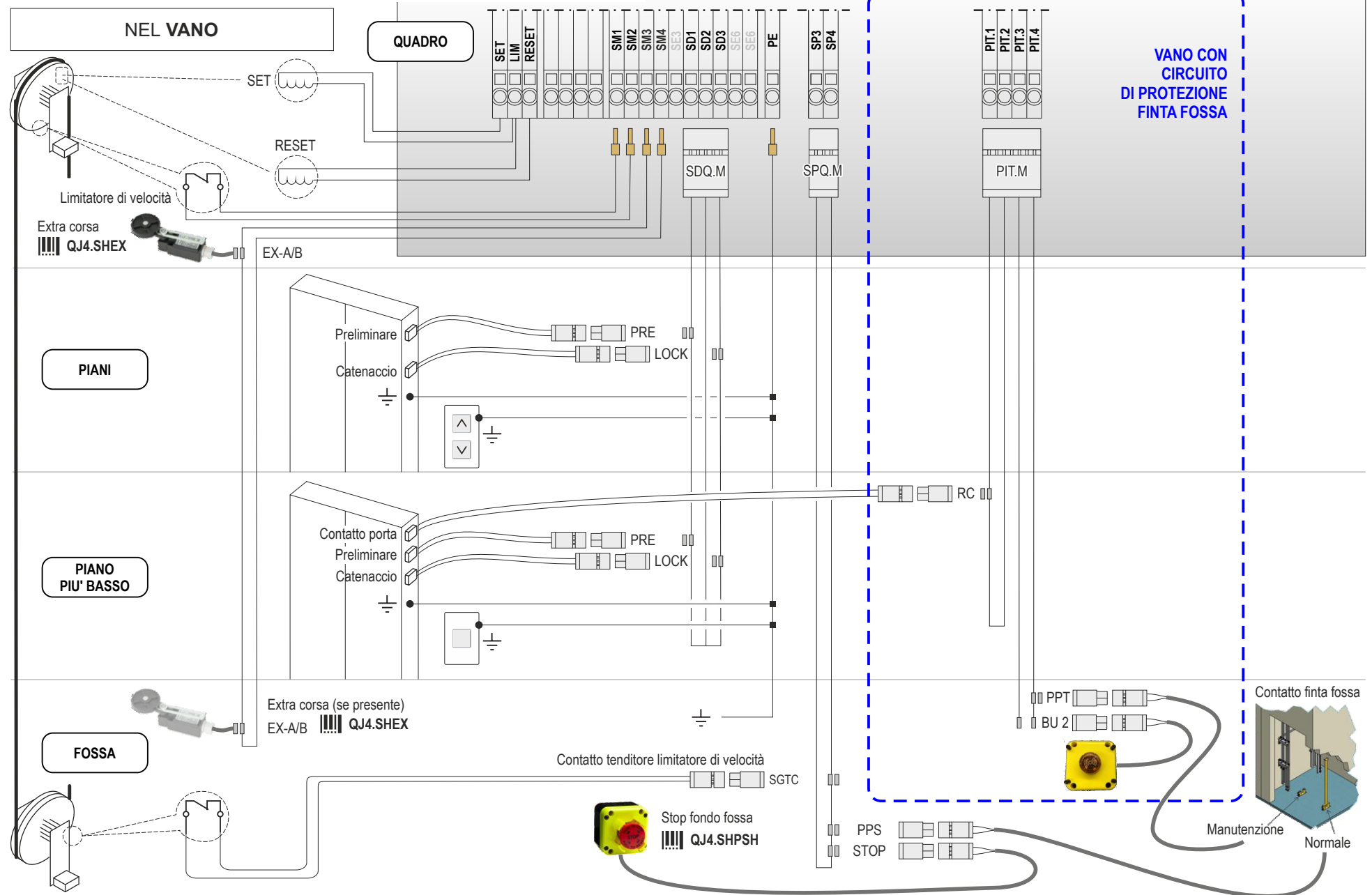
IN CABINA



### COLLEGAMENTO DELLA CATENA DELLE SICUREZZE (GEARED)



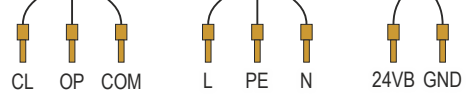
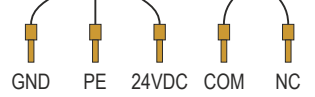
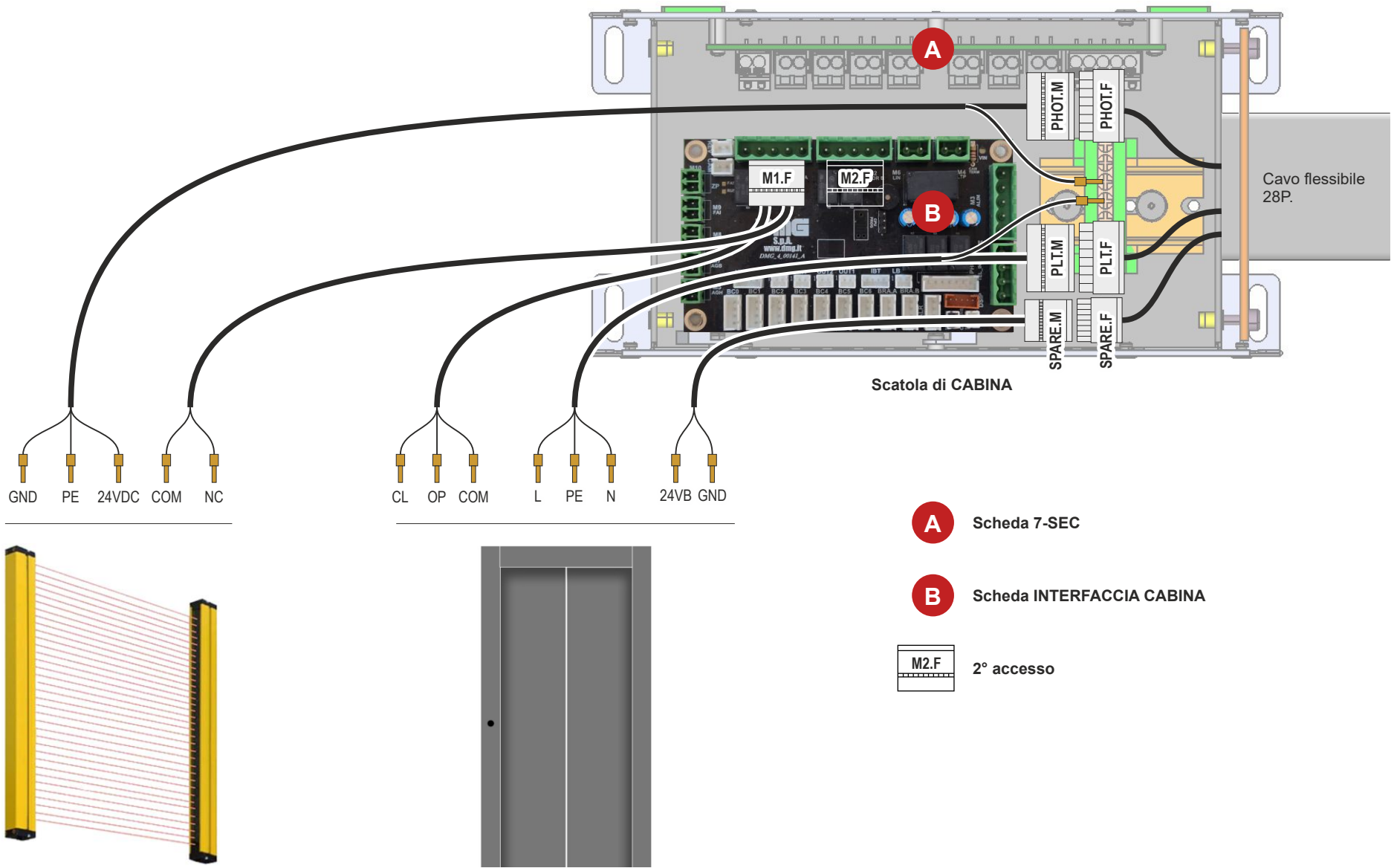
## COLLEGAMENTO DELLA CATENA DELLE SICUREZZE (GEARLESS)



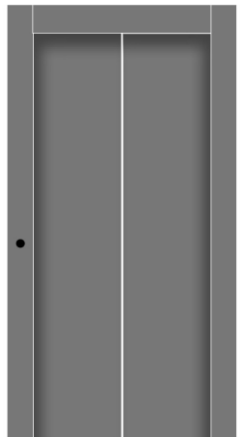
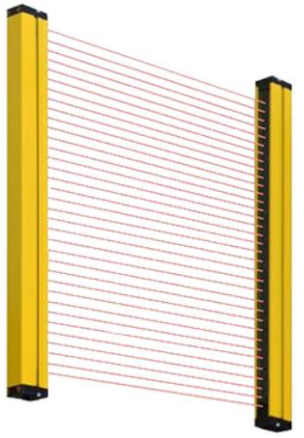


# COLLEGAMENTO OPERATORE PORTE DI CABINA

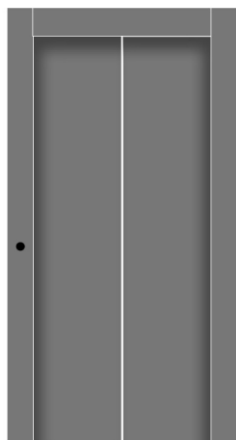
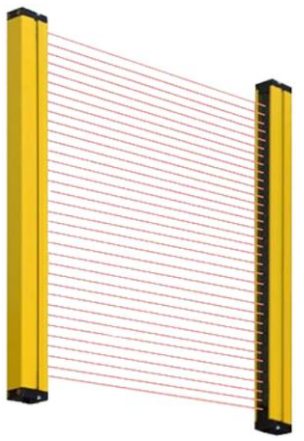
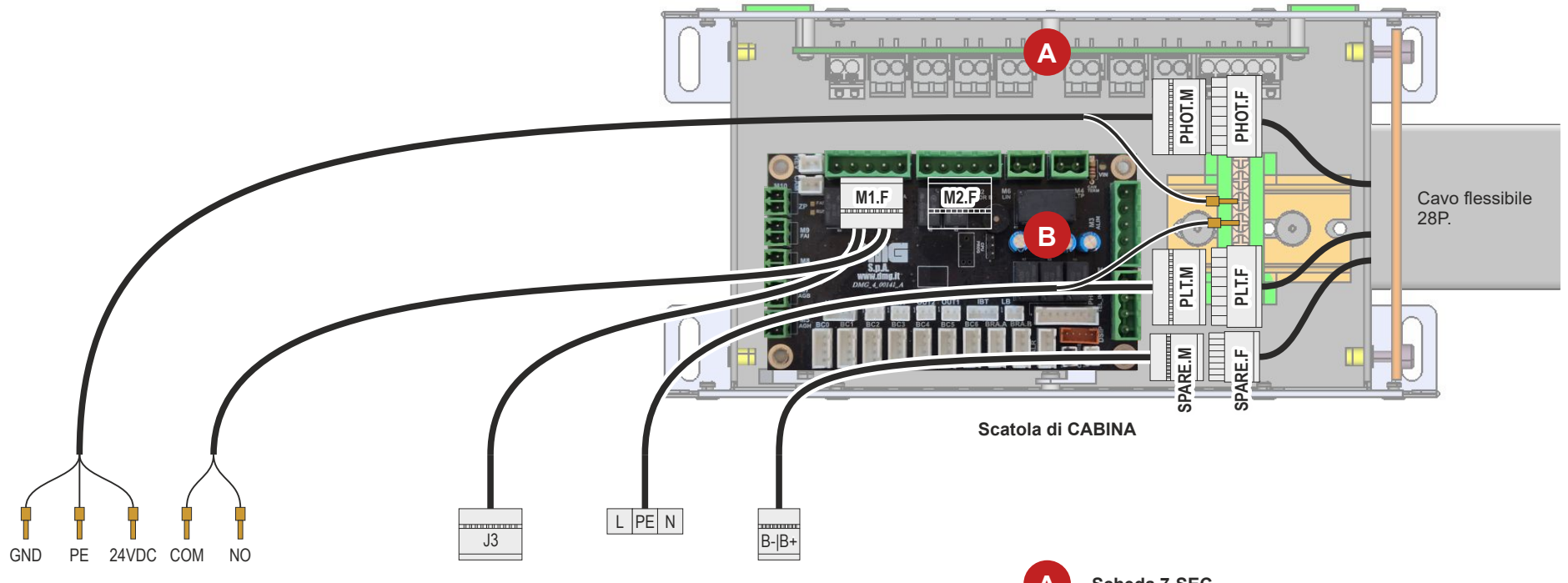
AUTOMATICHE



- A** Scheda 7-SEC
- B** Scheda INTERFACCIA CABINA

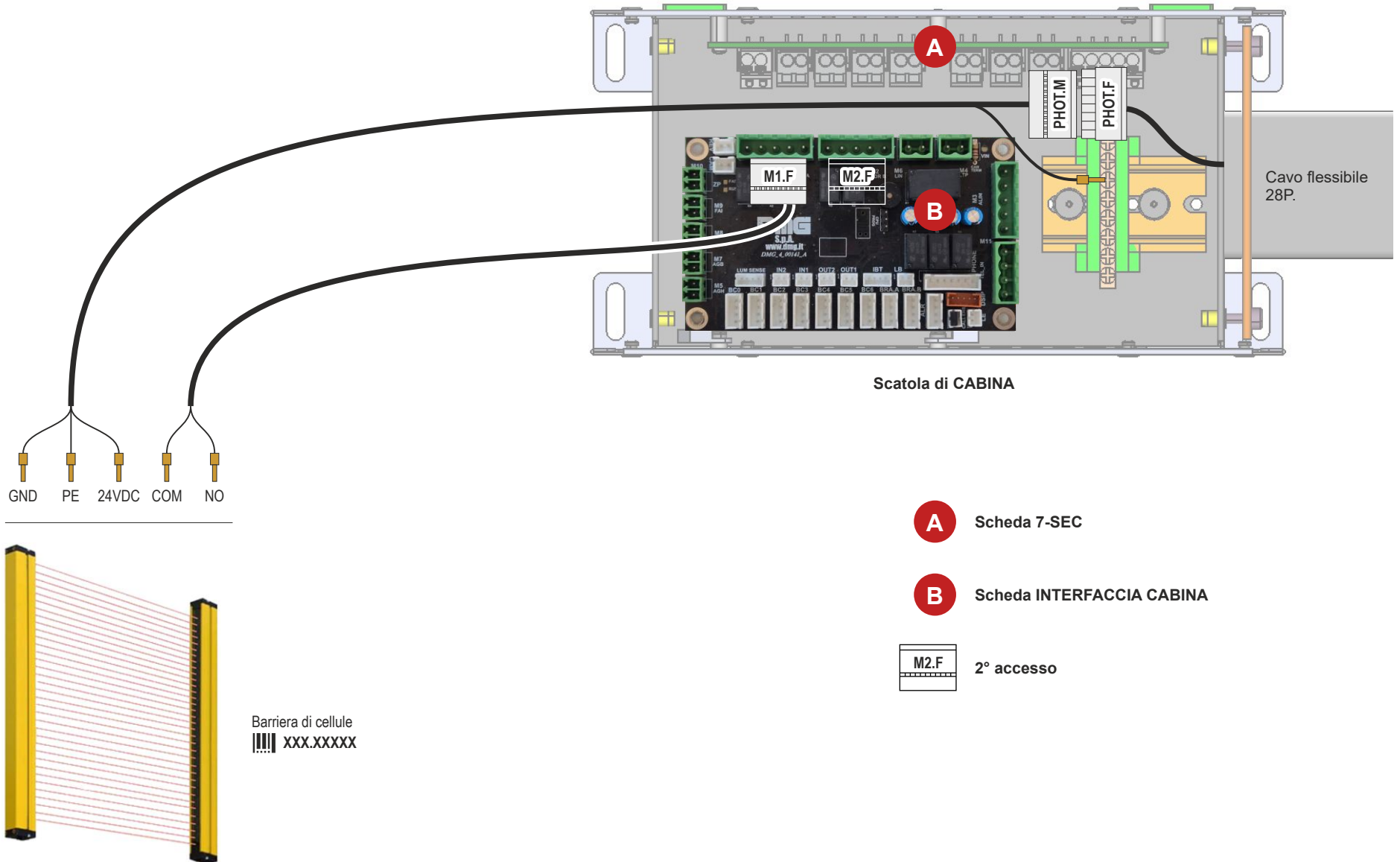


AUTOMATICHE PRISMA



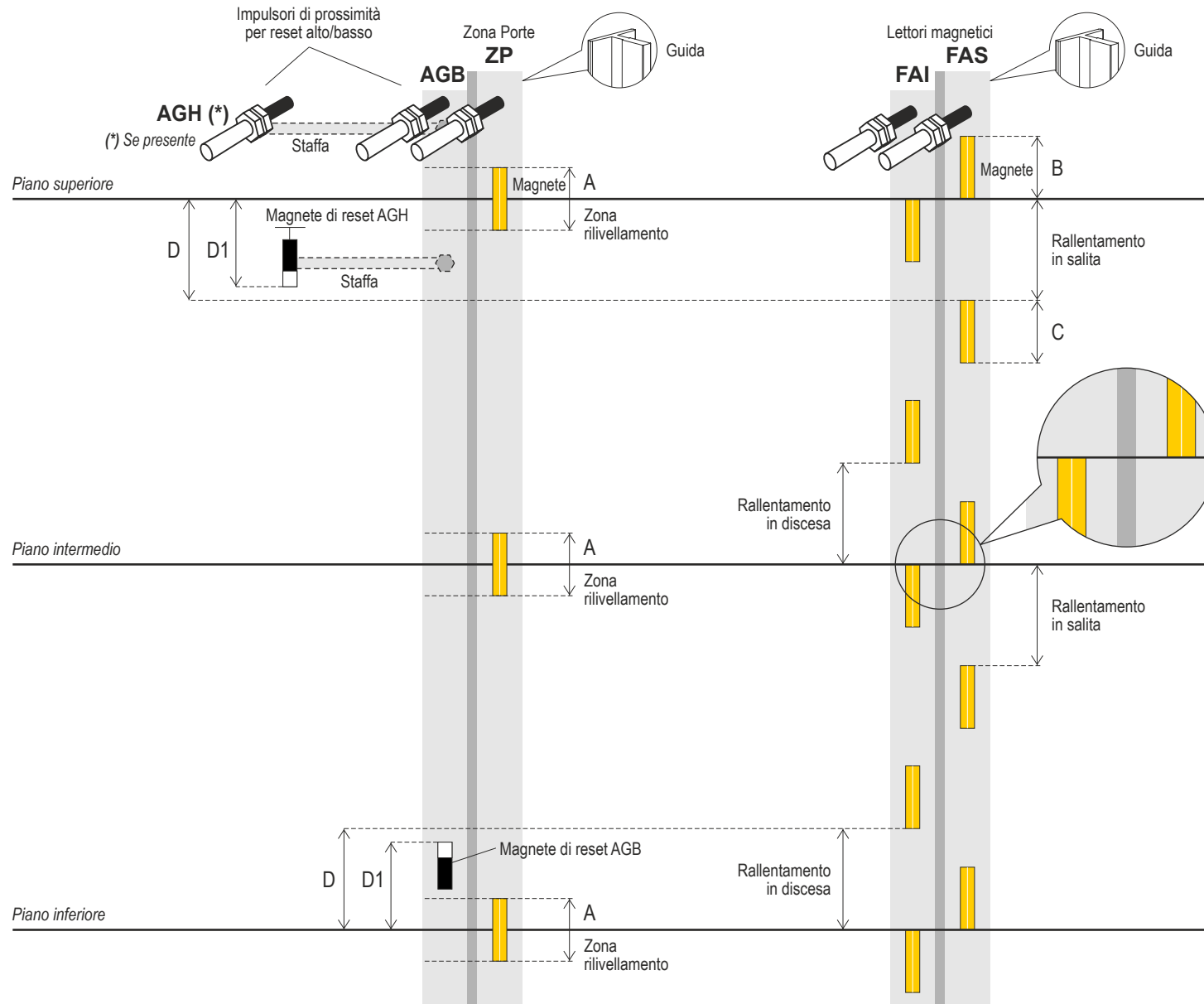
- A** Scheda 7-SEC
- B** Scheda INTERFACCIA CABINA
- M2.F** 2° accesso

### COLLEGAMENTO BARRIERA DI CELLULE (SENZA OPERATORE PORTE)



# SISTEMA DI CONTEGGIO

## 1 SCHEMA DI RIFERIMENTO PER MAGNETI ED IMPULSORI/LETTORI MAGNETICI



Le calamite di rallentamento (C) possono essere accorciate su necessità.

### Lunghezze (mm)

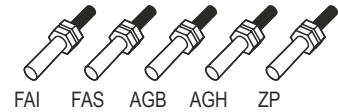
- A = 100
- B = 100
- C = 50 / 100

| Velocità (m/s) | D (mm) | D1 (mm) |
|----------------|--------|---------|
| 0,15           | 250    | D-20    |
| 0,30           | 400    | D-20    |

### Installation KIT

#### QJ4.CTKIMP.H5

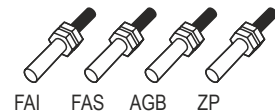
Lettori magnetici



Magneti di Reset: AGB AGH

#### QJ4.CTKIMP.H4

Lettori magnetici



Magneti di Reset: AGB

#### QJ4.SHCAL100

1 Magnete

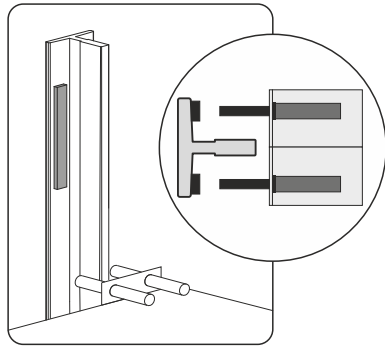
#### QJ4.SHSAFCR

1 Staffa (opzionale)

## 2 INSTALLAZIONE MAGNETI ED IMPULSORI/LETTORI MAGNETICI

### SISTEMA DI CONTEGGIO CON LETTORI MAGNETICI

#### FAI / FAS



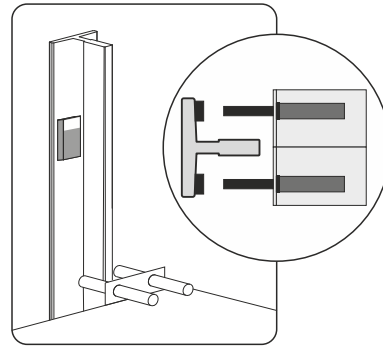
||||| QJ4.CTKIMP.H5 or ||||| QJ4.CTKIMP.H4

+

||||| QJ4.SHCAL100  
 4 magneti per i piani intermedi  
 2 magneti per il piano alto  
 2 magneti per il piano basso

### IMPULSORI DI PROSSIMITA' PER RESET ALTO/BASSO

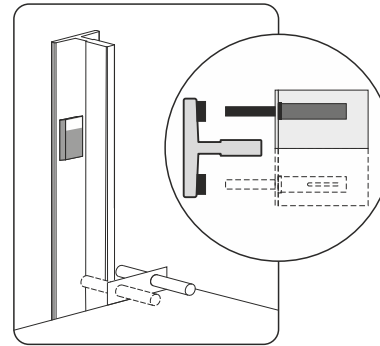
#### AGB / AGH



||||| QJ4.CTKIMP.H5

### IMPULSORE DI PROSSIMITA' PER RESET BASSO

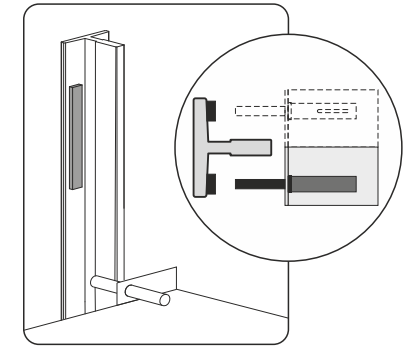
#### AGB



||||| QJ4.CTKIMP.H4

### ZONA PORTE / RILIVELLAMENTO

#### ZP

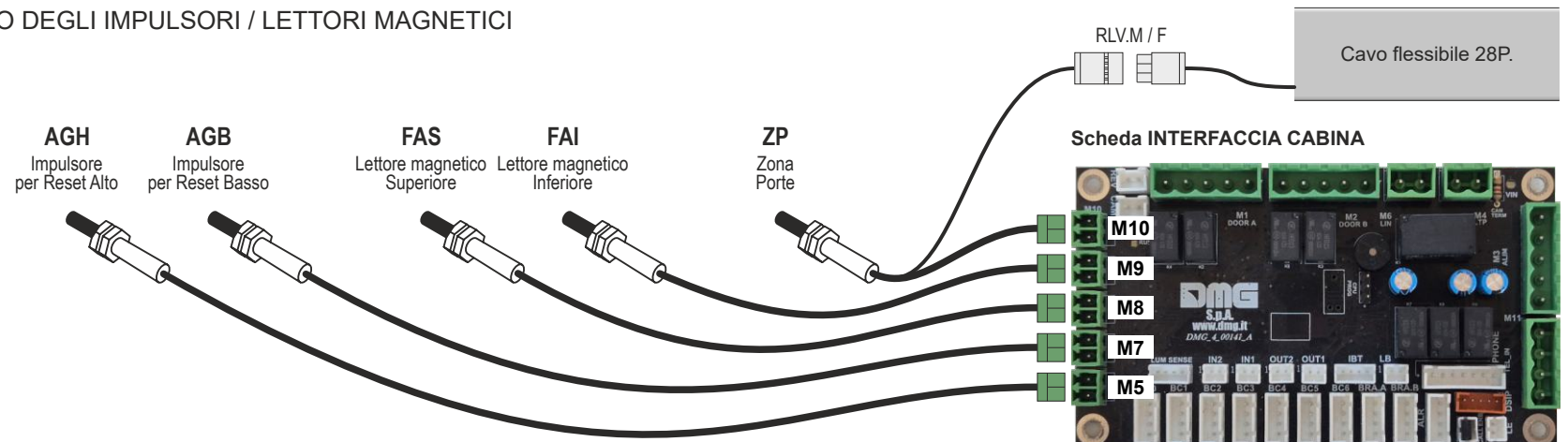


||||| QJ4.CTKIMP.H5 or ||||| QJ4.CTKIMP.H4

+

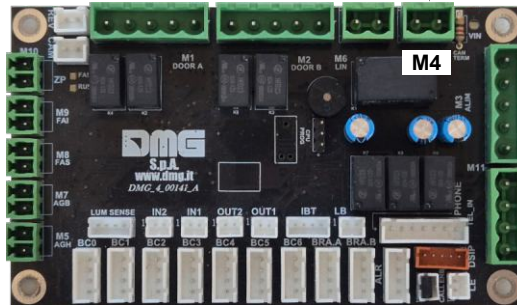
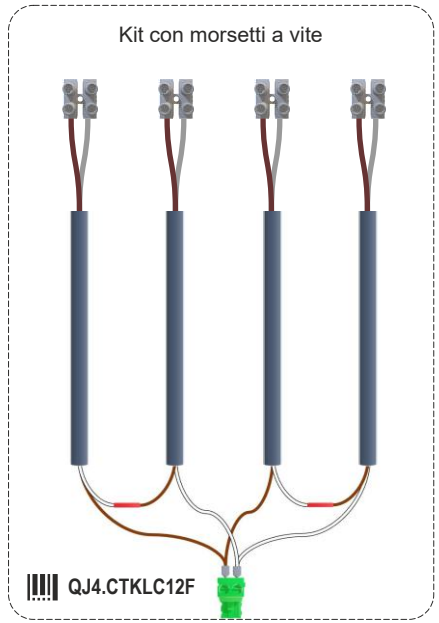
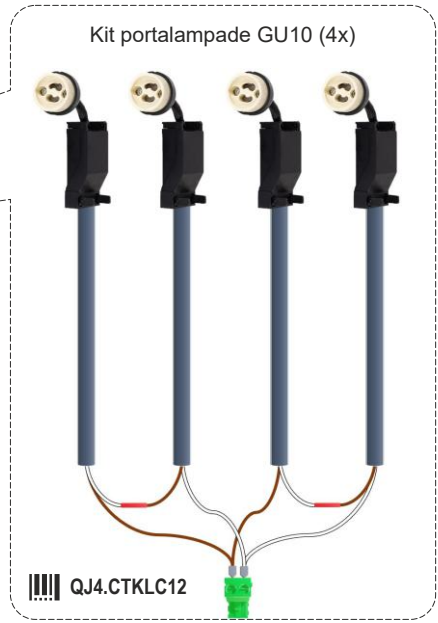
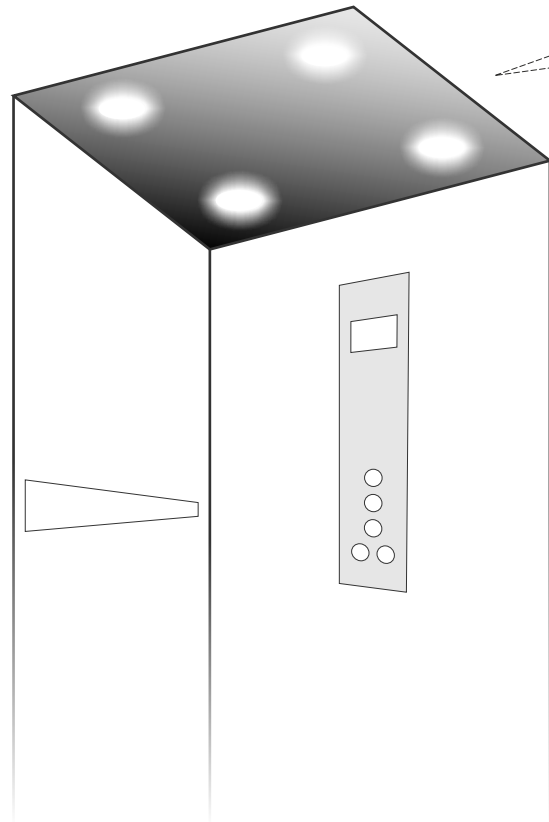
||||| QJ4.SHCAL100  
 1 magnete per ogni piano

## 3 COLLEGAMENTO DEGLI IMPULSORI / LETTORI MAGNETICI



# COLLEGAMENTO LUCI CABINA

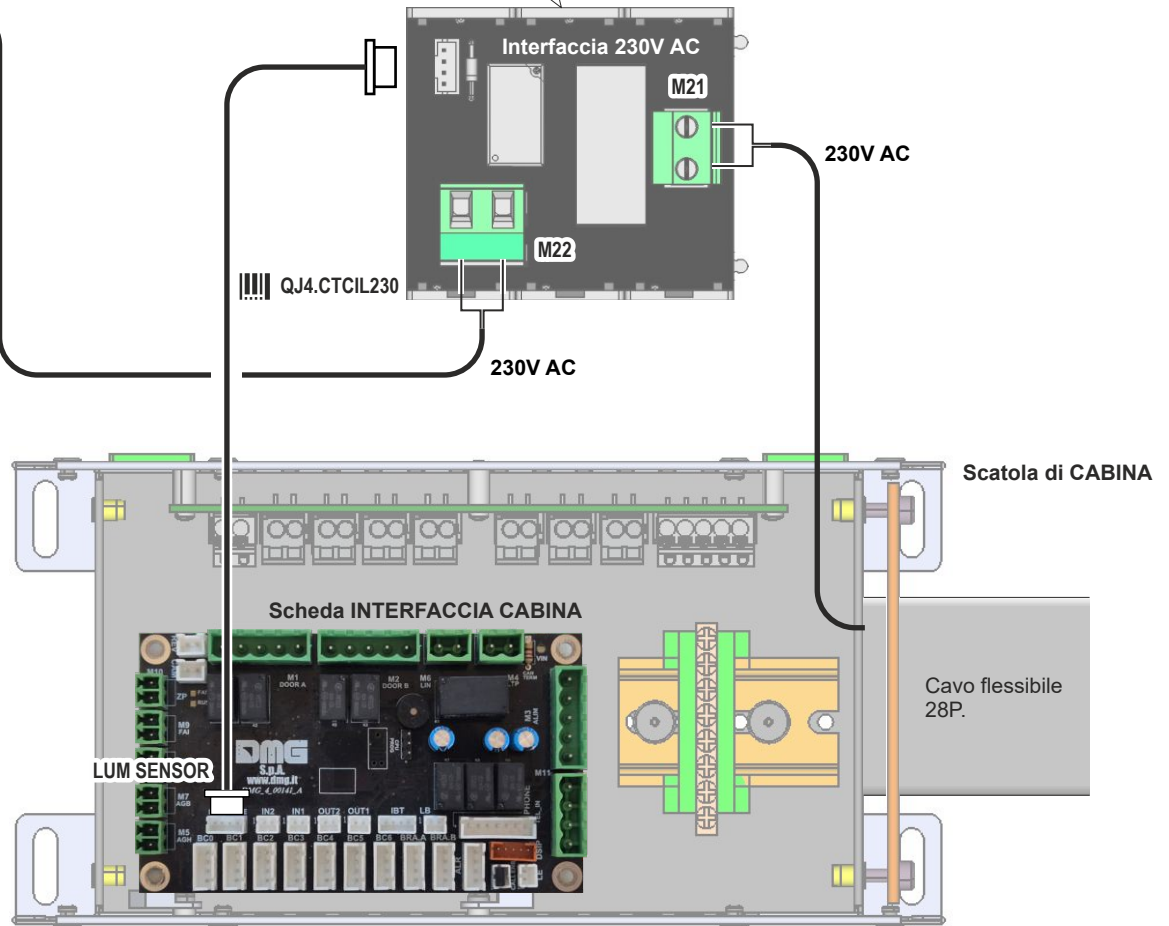
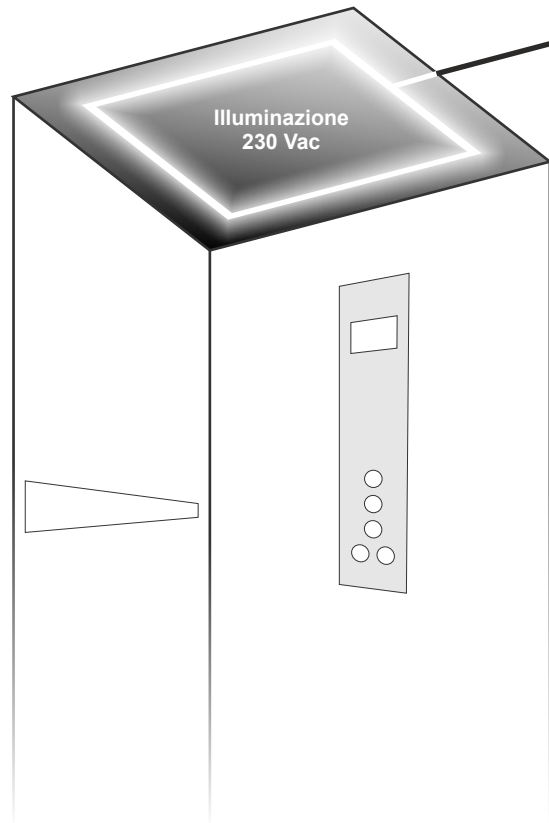
12V DC



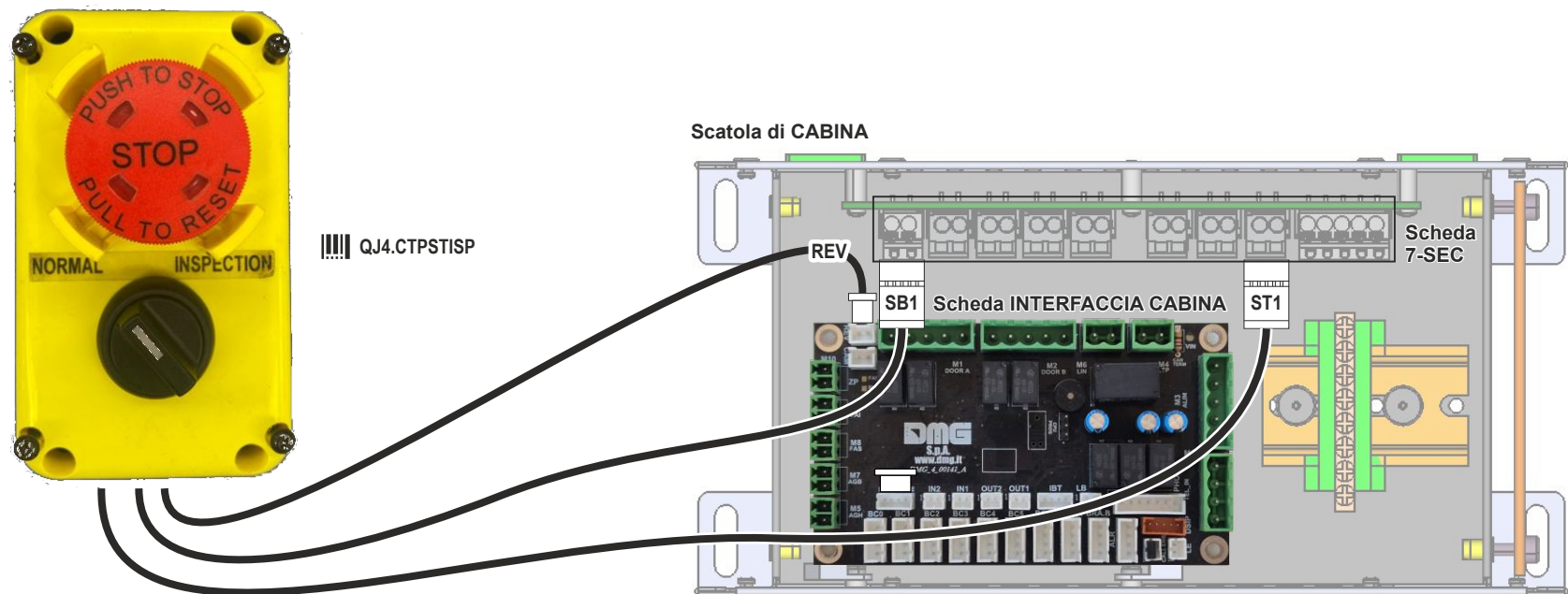
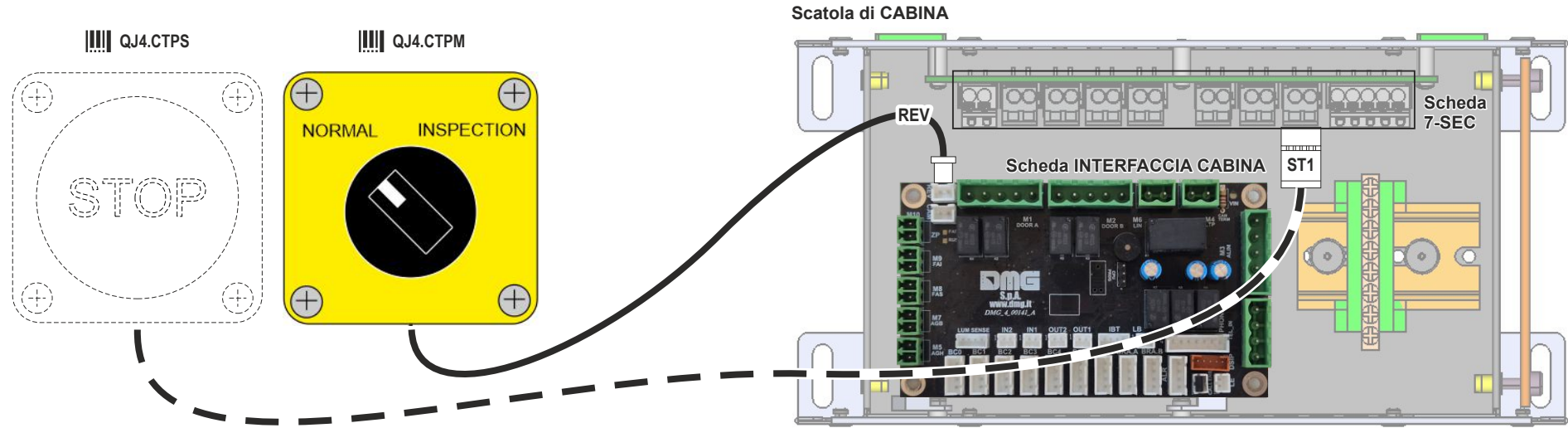
Scheda INTERFACCIA CABINA

230V AC

Il posizionamento di questo modulo è a carico del cliente.



### COLLEGAMENTO PULSANTIERA CON SELETTORE DI ISPEZIONE

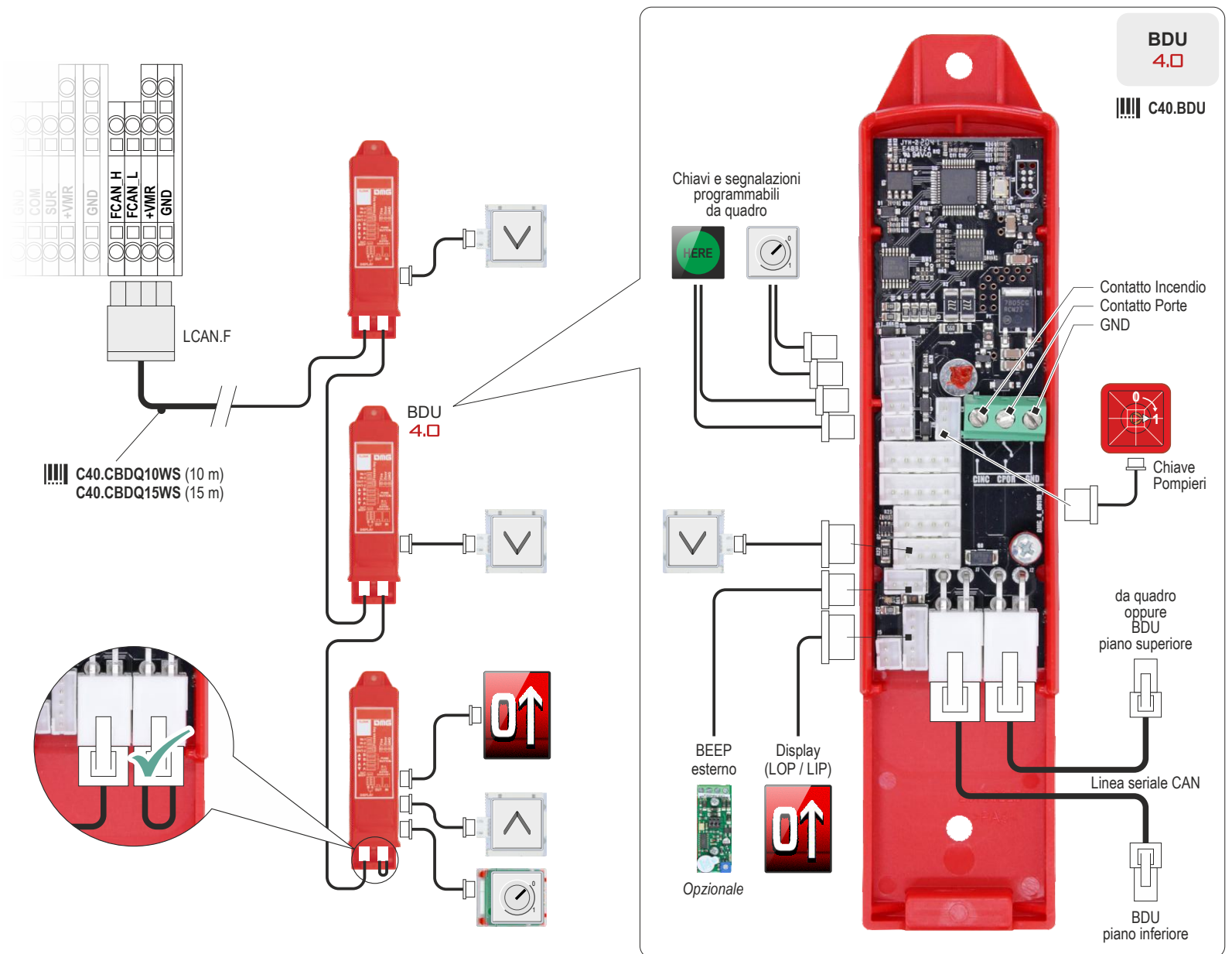






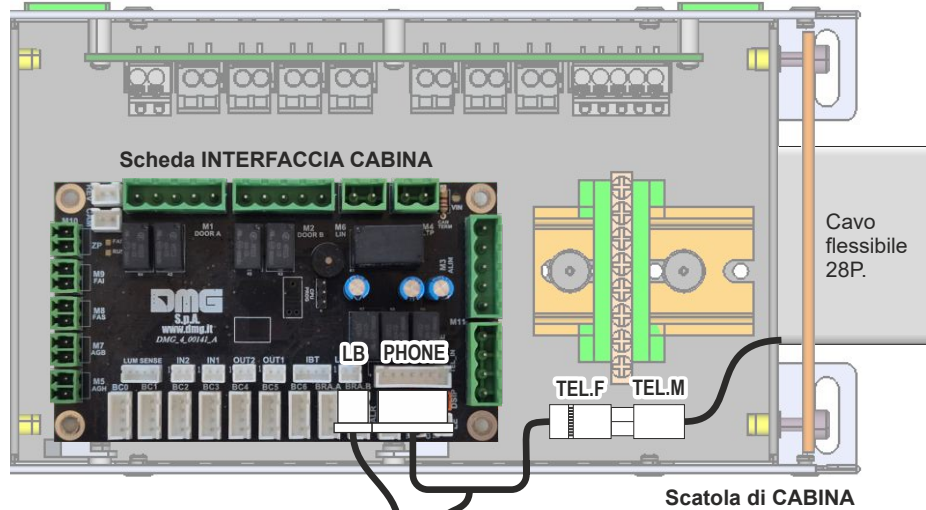
## INSTALLAZIONE PULSANTIERE DI PIANO

Interfaccia seriale di piano (BDU)

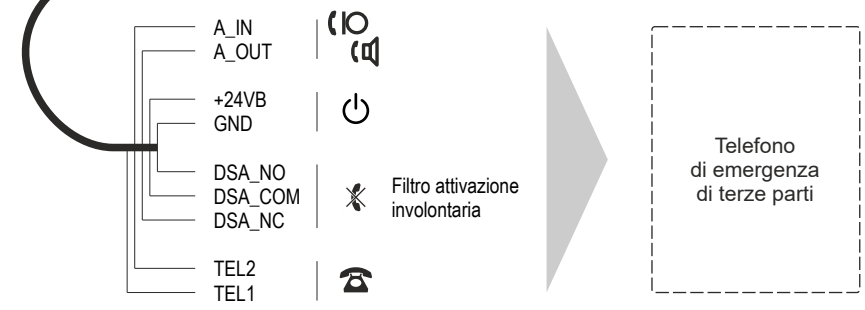
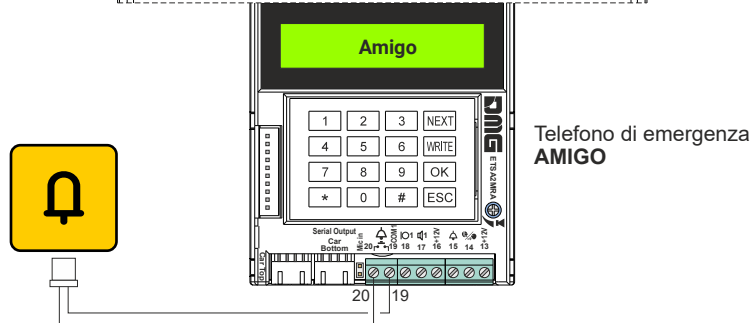
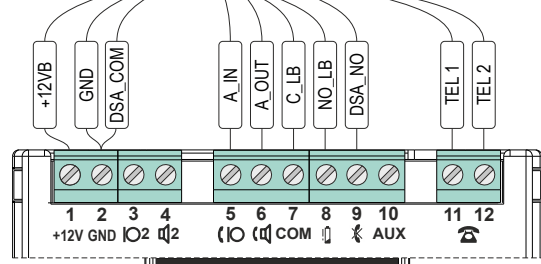
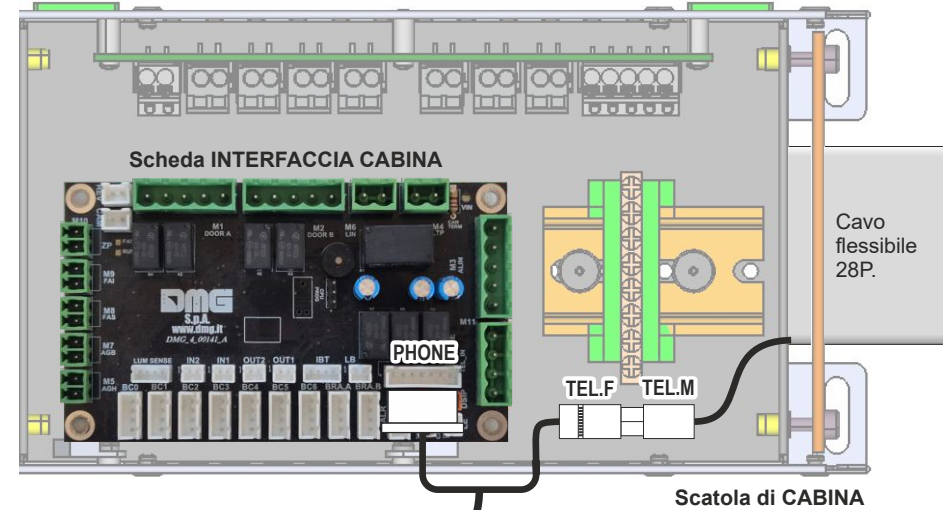


# INSTALLAZIONE DEL TELEFONO DI EMERGENZA

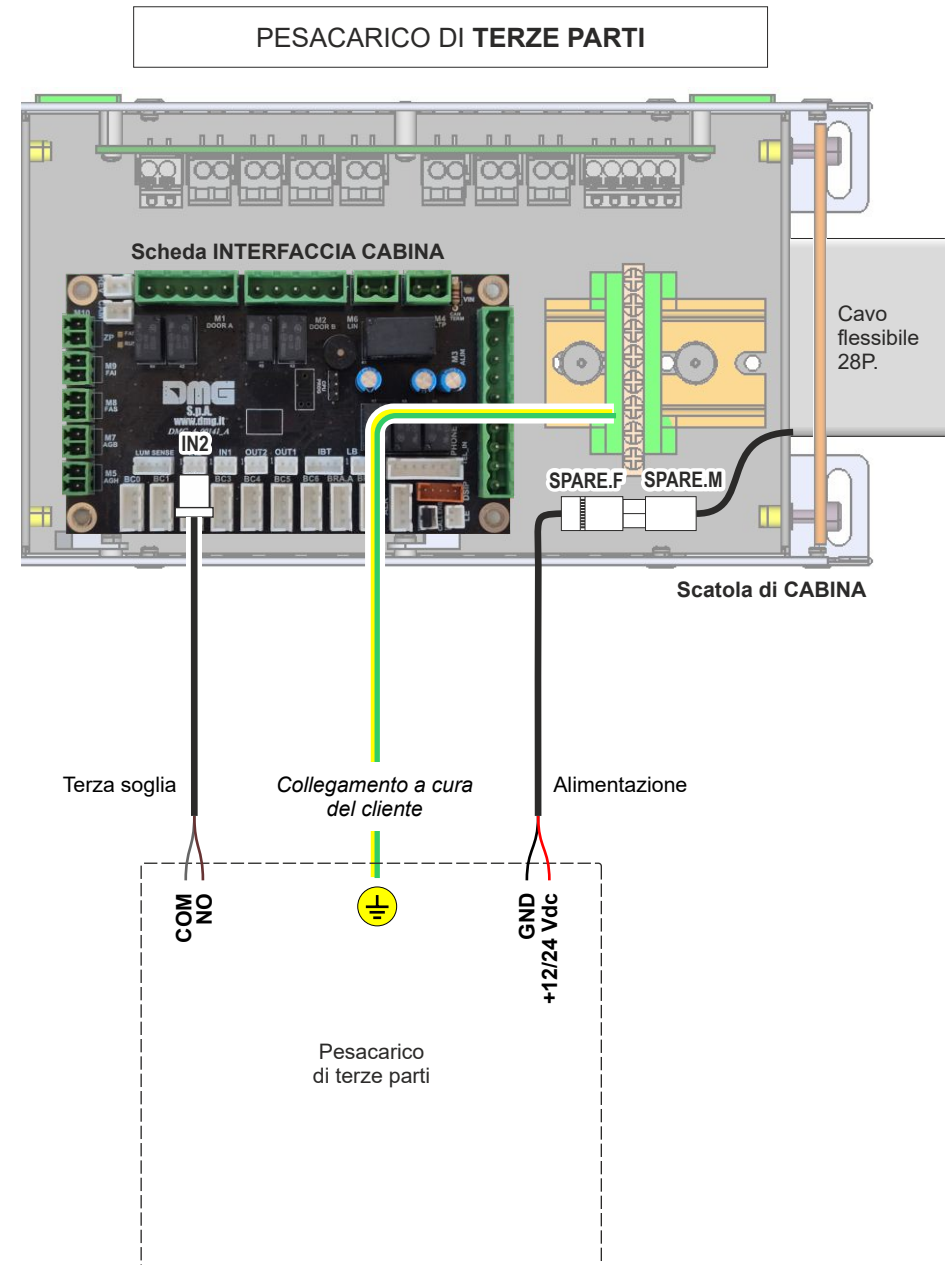
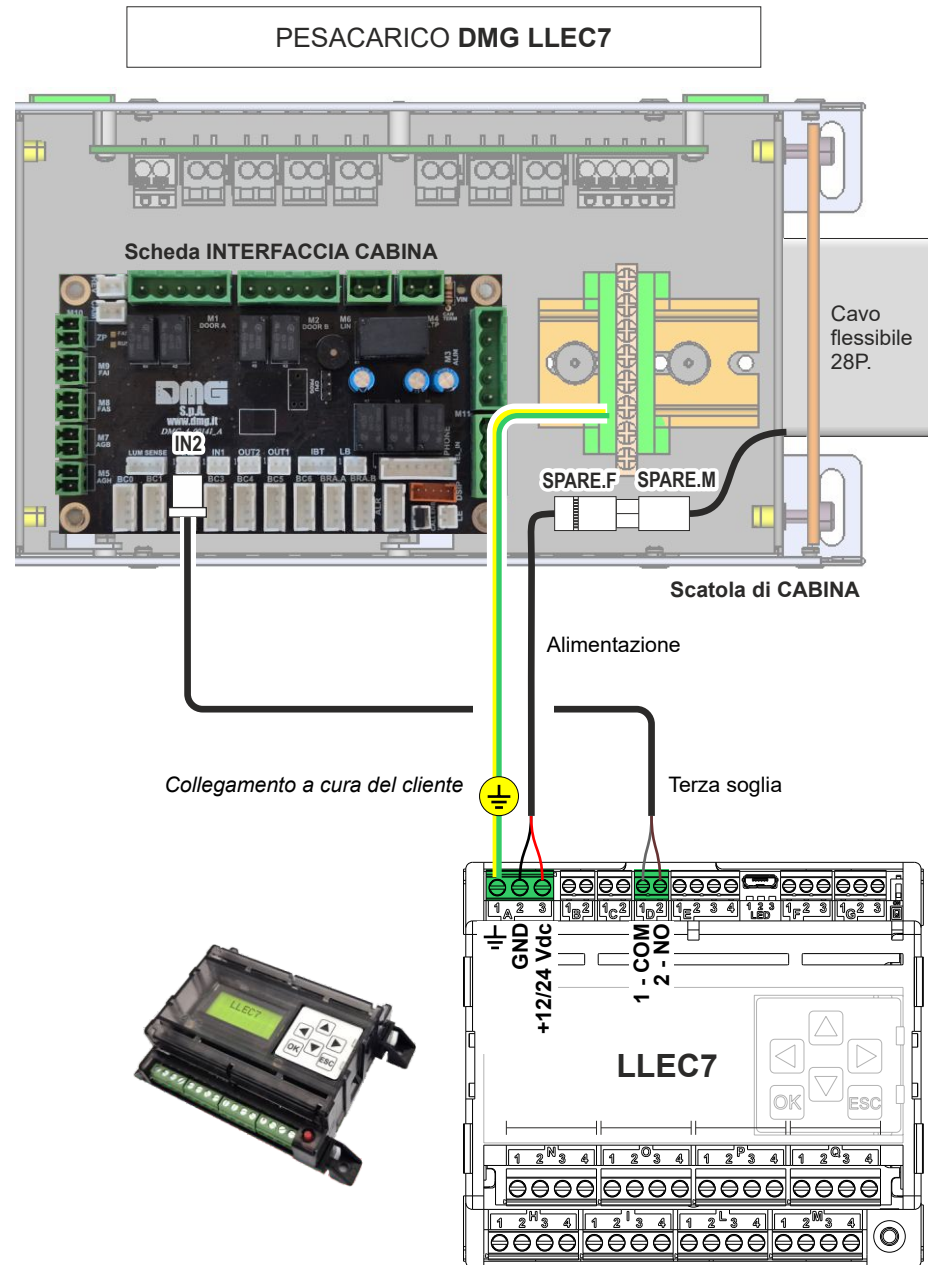
TELEFONO DI EMERGENZA **DMG AMIGO**



TELEFONO DI EMERGENZA DI **TERZE PARTI**



### INSTALLAZIONE DEL PESACARICO LLEC7

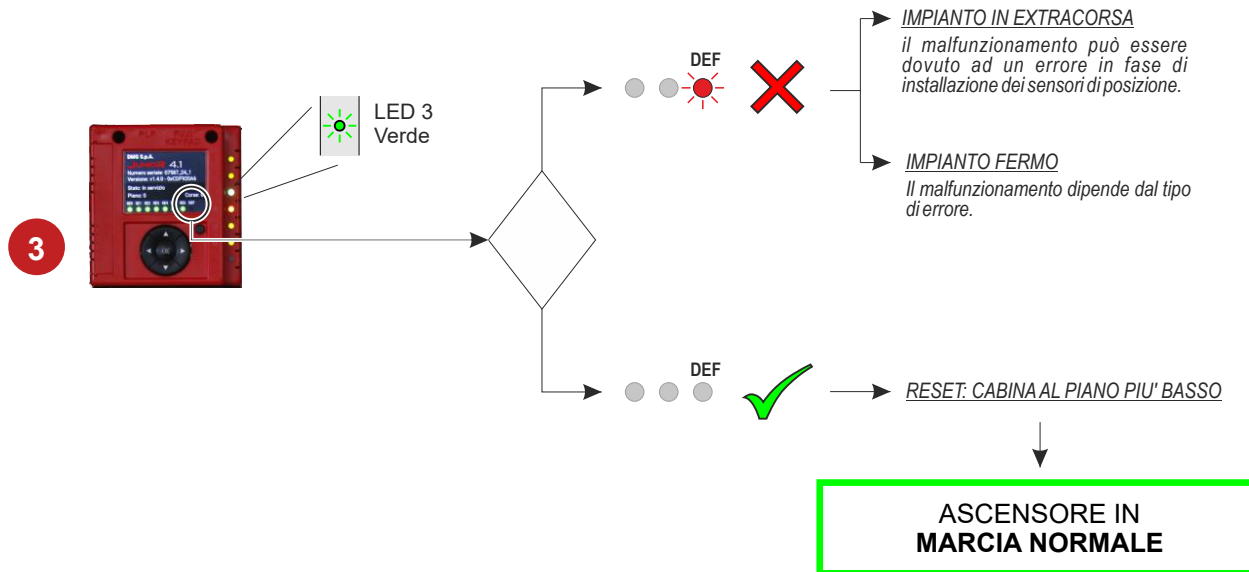


## FASE 2 - MARCIA NORMALE E REGOLAZIONI IMPIANTO

### MESSA IN MARCIA NORMALE



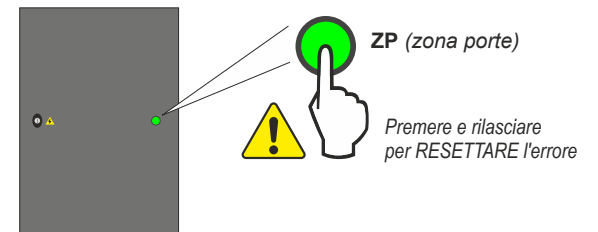
**2** Scollegare la pulsantiera di marcia provvisoria



→ Vedere pagine 18 e 19 (Car position reading system) and repeat steps (1) to (3)

→ Vedere page 32 (Risoluzione dei problemi di base)

→ Errore RSP

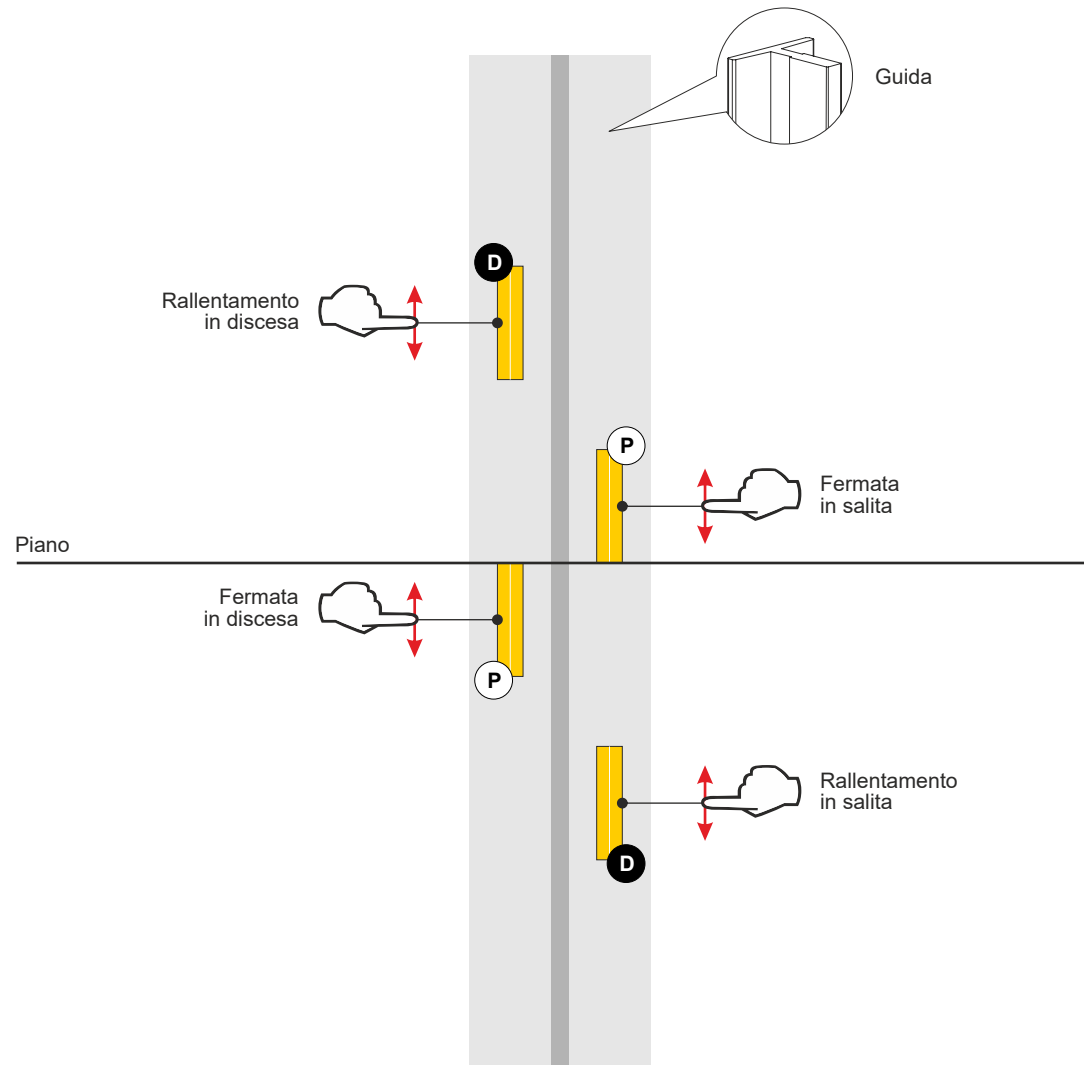


**4** Regolare la precisione di arresto  
Vedere pagina seguente

**5** Prova delle sicurezze  
(verificare il funzionamento generale dell'impianto)

## REGOLAZIONE DELLA PRECISIONE DI ARRESTO

- 1 Rilevare lo spazio tra il pavimento del piano e il bordo del pavimento della cabina.
- 2 Spostare i magneti **P** nel vano per regolare la posizione di arresto.
- 3 Spostare i magneti **D** per regolare la distanza di rallentamento.



## CONNETTIVITÀ (FUSION APP)



Prima ancora di vedere come collegarsi e interagire con il dispositivo installato è necessario accedere al software cloud Fusion Dashboard.  
<https://fusiondashboard.azurewebsites.net/>



Sul cloud Fusion Dashboard registrare l'azienda, gli edifici, i dispositivi e i tecnici operativi, come indicato nei video tutorial presenti sul sito DMG DIDO alla pagina "Connettività e Fusion app".  
<https://dido.dmg.it/it/knowledge-base/connectivity-fusion-app/>

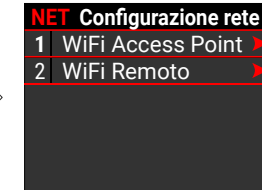
### Modalità di connessione

La connettività Wi-Fi comune a tutti gli smartphone è di serie per tutti i sistemi Junior 4.0, senza costi aggiuntivi. Per abilitare la connettività e beneficiare del vantaggio del monitoraggio in tempo reale dell'ascensore, sono disponibili due soluzioni:



#### Connessione LOCALE

La connessione locale viene effettuata sul luogo di installazione del sistema Pitagora, tramite HotSpot Wi-Fi situato nella scheda TOC e nel Playpad 4.0.  
 Prima di connettersi localmente ai dispositivi TOC e Playpad 4.0 tramite l'app Fusion (descritta di seguito), è necessario verificare che il segnale Wi-Fi sia abilitato su questi due dispositivi.

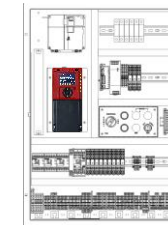


#### Connessione REMOTA

La connessione remota consente di accedere al quadro di manovra tramite il modem Telemaco II 4G.  
 Telemaco II 4G viene fornito senza SIM e la scelta della SIM è a discrezione del cliente.  
 Istruzioni per l'installazione del modem Telemaco II 4G:  
<https://dido.dmg.it/it/knowledge-base/telemaco-modem-4g-new/>



Modem Telemaco II 4G



Junior 4.0

## Gestione del quadro di manovra tramite l'app Fusion



Fusion è l'applicazione (IOS / Android) creata da DMG per la gestione diretta dei dispositivi installati compatibili.

Scaricare l'applicazione Fusion tramite i QR code a fianco.



1



Avviare l'app FUSION ed effettuare il login quando lo smartphone è ancora connesso ad internet.

E' possibile accedere ai dispositivi localmente senza effettuare il login (Selezionare "Connessione locale").

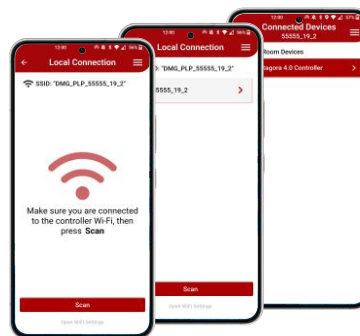
2



Selezionare la tipologia di dispositivo da gestire.

3

### Connessione locale

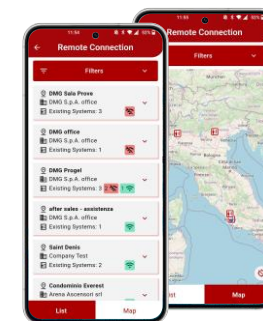


Assicurarsi di essere connessi alla rete Wi-Fi del quadro di manovra:  
Nelle impostazioni di rete dello smartphone, cercare e selezionare la rete Wi-Fi del dispositivo a cui connettersi (Playpad / TOC):  
- DMG\_PLP\_xxx > PLAYPAD  
- DMG\_TOC\_xxx > TOC  
Le credenziali di accesso sono fornite da DMG insieme alla documentazione fornita con il prodotto.  
Infine cerca i dispositivi (premi "Scansione") e seleziona il dispositivo da gestire.

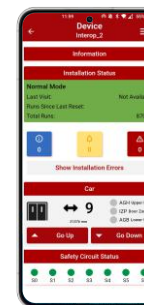
| WiFi PLAYPAD |                                 |
|--------------|---------------------------------|
|              | WiFi SSID<br>DMG_PLP_11776_22_1 |
|              | WiFi Key<br>xjyn\$VzRoe         |
| WiFi TOC     |                                 |
|              | WiFi SSID<br>DMG_TOC_11776_22_1 |
|              | WiFi Key<br>gh:p2e&_1           |

4

### Connessione remota



Scegliere il dispositivo da gestire da un elenco o da una mappa dei dispositivi.



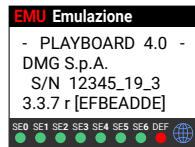
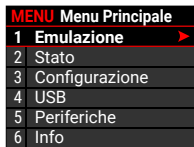


## TEST E MISURE

**! INTERRUTTORE ALIMENTAZIONE GENERALE**

L'interruttore principale del quadro di manovra deve essere spento ad ogni manutenzione e almeno 365 giorni dopo l'ultimo spegnimento e accensione.

Per accedere alla sezione TEST E MISURE sul Playpad è necessario impostare la visualizzazione come da indicazioni a fianco.



## TEST EXTRA CORSA



Questo test serve solo a verificare la funzionalità e la posizione dell'extra corsa; non è un test sul comportamento della cabina dopo aver lasciato l'extra corsa.

- 1** Piano più ALTO
- 2** EMU Emulazione  
Piano X 12:30:56  
<impianto>  
test e Misure  
**TEST 7**
- 3** ISPEZIONE
- 4** Extra corsa (OUT)
- 5** EMU Emulazione  
Piano X 12:30:56  
<Errori>  
Errori: 1  
Reset SE3 ?  
**DEF**  
OK (Reset errore)
- 6** Ripetere **1** ÷ **5** ma al piano più BASSO

## TEST RILIVELLAMENTO

- 1**
- 2** EMU Emulazione  
Piano X 12:30:56  
<Impianto>  
Test e Misure  
**TEST 5**
- 3** EMU Emulazione  
Piano X 12:30:56  
<Impianto>  
Test e Misure  
**TEST 6**
- 4** Ripetere **1** ÷ **3** ad ogni piano

### TEST BILANCIAMENTO IMPIANTO

**1** Piano più BASSO

**2** **EMU Emulazione**  
Piano 0 12:30:56  
<impianto>  
test e Misure  
**TEST 9**

**3** **EMU Emulazione**  
Piano 0 12:30:56  
<impianto>  
test e Misure  
^ 8,50A v 8,20A

Corrente assorbita dal motore a metà corsa

**CABINA BILANCIATA**  
- Tipicamente 50% della portata  
- Vedere libretto impianto

### TEST DINAMICO FRENI

**1** PIANO ESTREMO ALTO  
125% PORTATA

**2** **EMU Emulazione**  
Piano 2 12:30:56  
<impianto>  
test e Misure  
**TEST 4**

**3** **STOP**

**4** **EMU Emulazione**  
Piano 0 12:30:56  
<impianto>  
test e Misure  
-123 mm 0,50 s

### TEST TEMPO CORSA

**1** Piano più BASSO

**2** **EMU Emulazione**  
Piano 0 12:30:56  
<Impianto>  
Test e Misure  
**TEST 8**

**3** **EMU Emulazione**  
Piano 0 12:30:56  
<Errori>  
Errori: 1  
Tempo corsa in salita

"DEF" ON

**DEF** **OK (Reset errore)**

### TEST SCORRIMENTO FUNI

- 1 Piano più ALTO
- 2   
 "SE0 / SE1 / SE2" ON
- 3 **ISPEZIONE**
- 4   
 TEST ✓  
 TEST ✗
- 5   
 Extra corsa (OUT)
- 6   
 OK (Reset errore)

### TEST LIMITATORE DI VELOCITA'

- 1 **ISPEZIONE**
- 2   
 Vel Ispezione = Vel. nominale
- 3 NORMA EN81-20 > § 6.3.4
- 4   
 ( ↓ )
- 5   
 SET RESET  
 OSG
- 6   
 SET RESET  
 OSG
- 7   
 Vel Ispezione = 30% Vel. nominale

## RISOLUZIONE DEI PROBLEMI DI BASE

Seguire questa procedura di primo livello per rilevare ed eliminare gli errori più comuni:

### 1 Stato dei LED di diagnostica (solo VVVF)



|       |                   |   |
|-------|-------------------|---|
| LED 1 | LED1 (Led verde): | Non usato   |
| LED 2 | LED2 (Led verde): | Terminazione CAN Cabina attiva: il led si spegne quando viene collegata una scheda espansione all'interno del quadro (la terminazione si sposta sull'ultima scheda espansione). |
| LED 3 | LED3 (Led RGB):   | Led di stato del sistema (vedere tabella):  |
| LED 4 |                   |   |
| LED 5 |                   |   |
| LED 6 |                   |   |
| LED 7 |                   |   |

| Colore Led | Stato   |
|------------|---|
| Led spento | Il sistema sta eseguendo la procedura di reset                    |
| Verde      | L'impianto è in marcia normale                                    |
| Giallo     | L'impianto è in modalità ispezione                                |
| Rosa       | L'impianto è in marcia provvisoria                                |
| Viola      | L'impianto è fuori servizio (ascensore in parcheggio)             |
| Celeste    | L'impianto sta funzionando in modalità di priorità (LOP / Cabina) |
| Rosso      | L'impianto sta funzionando in modalità pompieri                   |
| Bianco     | Il sistema sta eseguendo la procedura di emergenza                |
| Blu        | Ascensore parcheggiato in fuori servizio                          |

|                    |  |
|--------------------|--|
| LED4 (Led giallo): | Il led lampeggia per indicare il normale funzionamento della scheda madre. |
| LED5 (Led verde):  | Il led acceso indica lo stato della catena delle sicurezze al punto SE5.   |
| LED6 (Led verde):  | Il led acceso indica la presenza della cabina nella zona porte.            |
| LED7 (Led rosso):  |  |

|                  |                           |
|------------------|---------------------------|
| Led spento       | Nessun errore attivo      |
| Led lampeggiante | Uno (o più) errori attivi |
| Led acceso       | Errore bloccante attivo   |

### 2 Leggi i messaggi di errore nel menu errori del PlayPad / pagina errori di Fusion



- Errore X di XX totali.
- **Codice/descrizione errore.**
- Posizione dell'ascensore quando l'errore è stato rilevato.
- Numero di ripetizioni dello stesso errore.
- Codice aggiuntivo.
- Data e ora ultima rilevazione.
- (\*) Se l'errore è ancora attivo.

Questo menu elenca gli ultimi errori memorizzati nella memoria interna del quadro. Tutti gli errori sono descritti nel **Troubleshooting**. Consultare l'opuscolo allegato.

ATTENZIONE: In caso di black out, la memoria interna viene salvata solo se la batteria è collegata.

### 3 Se la cabina è bloccata con persone all'interno

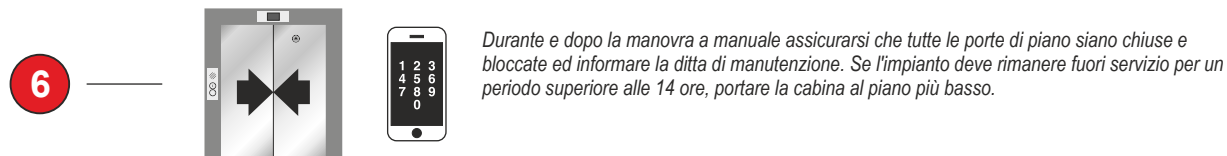
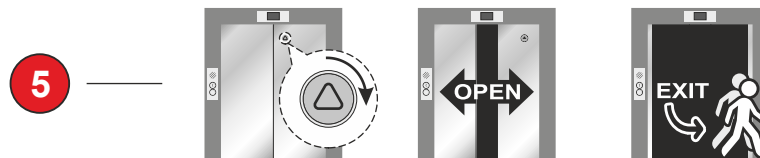
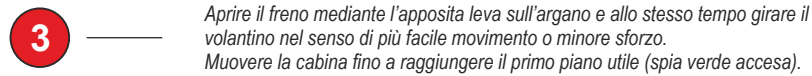
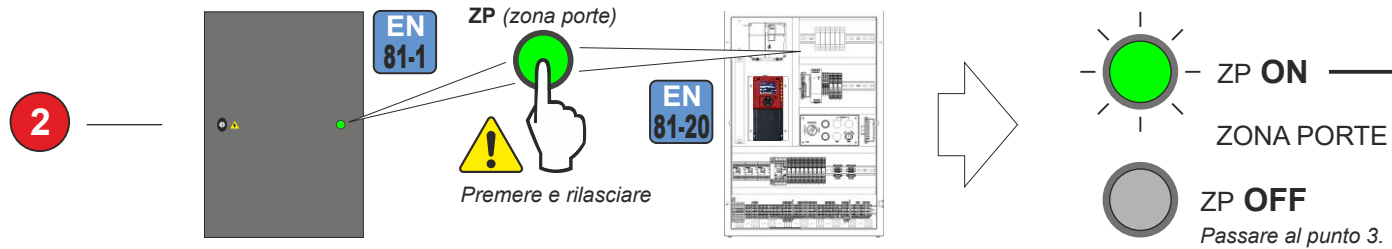
Eseguire la MANOVRA di SOCCORSO come indicato nella pagina seguente ----- >>>

## MANOVRA MANUALE DI SOCCORSO PER IMPIANTI ELETTRICI

SE LA CABINA  
E' BLOCCATA ----->



Dopo aver premuto il pulsante ZP (zona porte) si ha 1 ora di tempo (default) per effettuare la manovra. Se la procedura richiede più tempo, premerlo di nuovo.



## IMPOSTAZIONI AVANZATE



### 1 Stabilire la posizione del piano principale

OK

OK

### 2 Impostare data / ora

OK

Da = Giorno  
Me = Mese  
An = Anno  
G = Giorno settimana (1=Lun)  
Or = Ore  
Mi = Minuti

### 3 Impostare un piano protetto

OK

OK

### 4 Modifica dell'assegnazione delle porte

OK

OK

OK

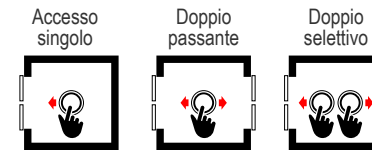
### 5 Regolazione dei parametri delle porte

OK

OK

- Tutte le chiamate al di sotto di questo piano vengono servite solo verso l'alto (solo collettivo discesa).
- L'ascensore non utilizzato torna al Piano Principale dopo xx secondi (questo parametro può essere impostato nel menù "Funzioni Speciali > Ritorno automatico").

Se è programmato un piano protetto, quando la cabina dell'ascensore arriva al piano, la porta non si apre, ma il monitor mostrerà le immagini provenienti dalla telecamera corrispondente a quel piano. L'apertura delle porte è possibile solo premendo il pulsante APRI PORTA; se ciò non avviene l'ascensore si sposta al piano precedente e successivamente interrompe la modalità di piano protetto (questa modalità di funzionamento è possibile solo con il sistema di monitoraggio DMG).



- Porte manuali ai piani / porte manuali in cabina o assenti.
- Porte manuali ai piani / porte autonome in cabina.
- Porte manuali ai piani / porte automatiche in cabina.
- Porte automatiche ai piani ed in cabina.

Nel menù "Porte" è possibile gestire altri parametri come:

- Tempo di ritardi prima dell'attivazione del pattino e dell'errore catenaccio
- Tempo di ritardo apertura porte automatiche
- Tempo di stazionamento con porte aperte
- Ritardo di chiusura porte in caso di prenotazioni
- Molte altre impostazioni





**DMG SpA** • Via delle Monachelle, 84/C • 00071 POMEZIA (ROMA) - ITALIA  
Tel. +39 06930251 • [www.dmg.it](http://www.dmg.it)