



DMG

JUNIOR 4.0

VVVF Geared

Guida rapida di installazione

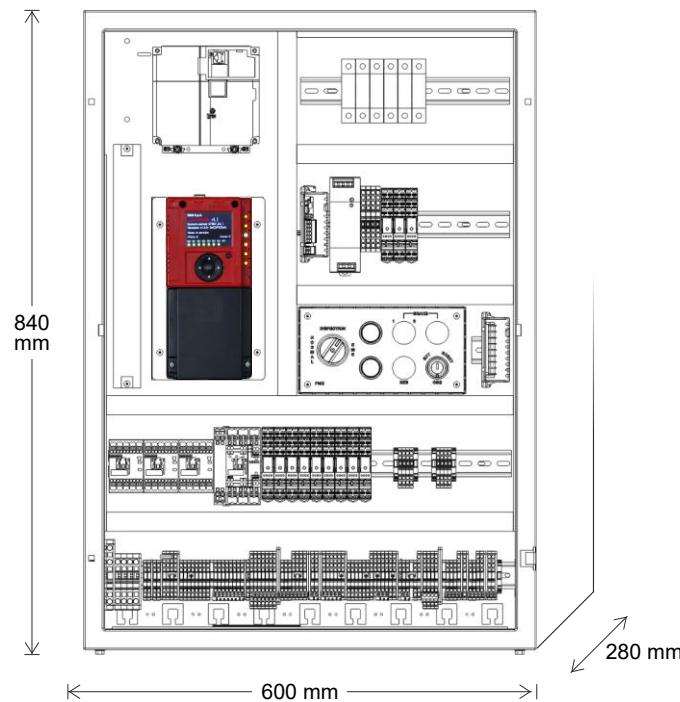
Italiano

V 1.9

INDICE

FASE 0	INSTALLAZIONE DEGLI ELEMENTI PRINCIPALI	pg. 6
	INSTALLAZIONE DEL QUADRO	pg. 6
	COLLEGAMENTO ALIMENTAZIONE DI RETE	pg. 7
	COLLEGAMENTO USCITE MOTORE	pg. 8
	FISSAGGIO DEL CAVO FLESSIBILE	pg. 9
	COLLEGAMENTO DEL CAVO FLESSIBILE ALLA SCHEDA INTERFACCIA DI CABINA ..	pg. 9
FASE 1	MARCIA PROVVISORIA E COLLEGAMENTI ELETTRICI	pg. 10
	MARCIA PROVVISORIA	pg. 10
	AUTOAPPRENDIMENTO DATI MOTORE	pg. 11
	COLLEGAMENTO DELLA CATENA DELLE SICUREZZE	pg. 12
	COLLEGAMENTO OPERATORE PORTE DI CABINA	pg. 15
	COLLEGAMENTO BARRIERA DI CELLULE	pg. 17
	SISTEMA DI CONTEGGIO	pg. 18
	COLLEGAMENTO LUCI CABINA	pg. 20
	COLLEGAMENTO PULSANTIERA CON SELETTORE DI ISPEZIONE	pg. 22
	INSTALLAZIONE PULSANTIERA DI CABINA	pg. 23
	INSTALLAZIONE PULSANTIERE DI PIANO	pg. 24
	PROGRAMMAZIONE BDU	pg. 25
	INSTALLAZIONE DEL TELEFONO DI EMERGENZA	pg. 26
	INSTALLAZIONE DEL PESACARICO LLEC7	pg. 27
FASE 2	MARCIA NORMALE E REGOLAZIONI IMPIANTO	pg. 28
	MESSA IN MARCIA NORMALE	pg. 28
	REGOLAZIONE DELLA PRECISIONE DI ARRESTO	pg. 29
	CONNELLIVITA' (FUSION APP)	pg. 30
	TEST E MISURE	pg. 32
	RISOLUZIONE DEI PROBLEMI DI BASE	pg. 35
	MANOVRA DI SOCCORSO PER IMPIANTI ELETTRICI	pg. 36
	IMPOSTAZIONI AVANZATE	pg. 37

JUNIOR 4.0 - SISTEMA ELETTRICO PER HOMELIFTS



M Geared: 1,5kW
L 600x840x280 mm
■ ~ 30 kg

✓ Monofase
✓ 7 fermate max.

EN pr EN
 81-41 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 interrutori 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:

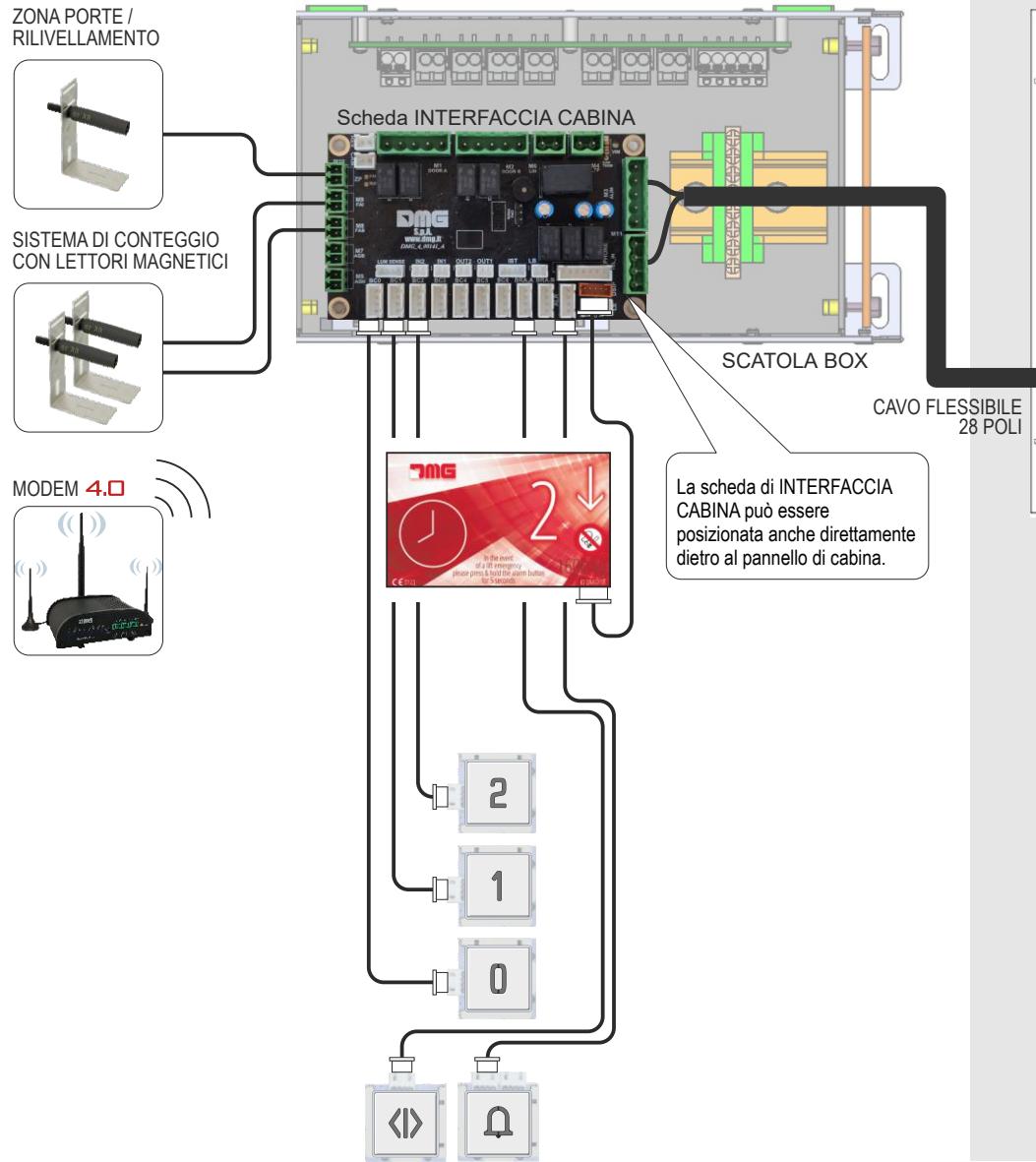
- Uso interno.
- Temperatura: -5°C / +40°C.
- Umidità Relativa: non deve superare il 50% ad una temperatura max di +40°C; può aumentare al minimo le temperature, ad esempio, possono essere del 90% a 20°C.

Manutenzione

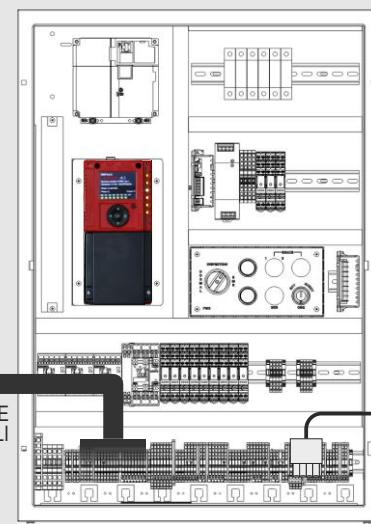
In caso di guasto, il dispositivo deve essere sostituito, non deve essere aperto o riparato.

SCHEMA DI PRINCIPIO

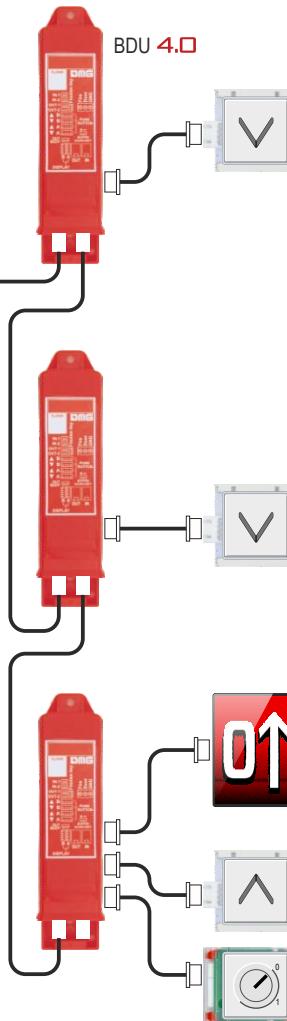
CABINA / TETTO CABINA



QUADRO DI MANOVRA

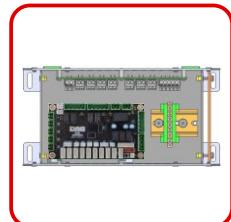


PIANI



COMPONENTI DEL SISTEMA

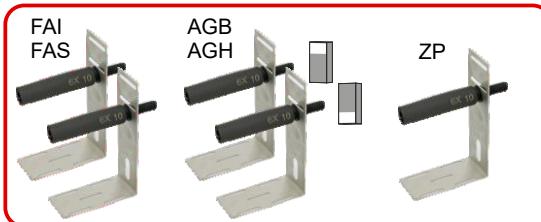
TETTO CABINA



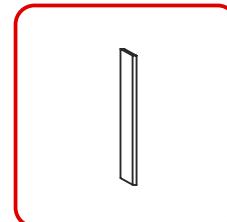
QJ4.CTBOXS
Scatola di CABINA



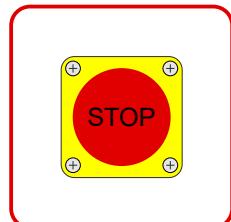
QJ4.C28CS
Kit cavo flessibile (x m)



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



QJ4.SHCAL100
1 magnete
QJ4.KSHCAL
1 x 200mm
4 x 150 mm



QJ4.CTPS
Stop su tetto cabina

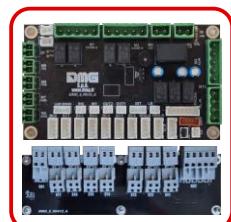


QJ4.CTPM
Pulsantiera con selettore d'ispezione



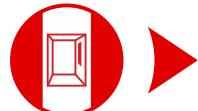
QJ4.CTPSTISP
Pulsantiera con stop e selettore d'ispezione

CABINA



QJ0.CTSTI
Scheda INTERFACCIA cabina + scheda 7-SEC

VANO



QJ4.SHEX1/2
Kit extra corsa



QJ4.SHP_ / QJ4.SH_
Catena delle sicurezze (porta / fondo fossa)



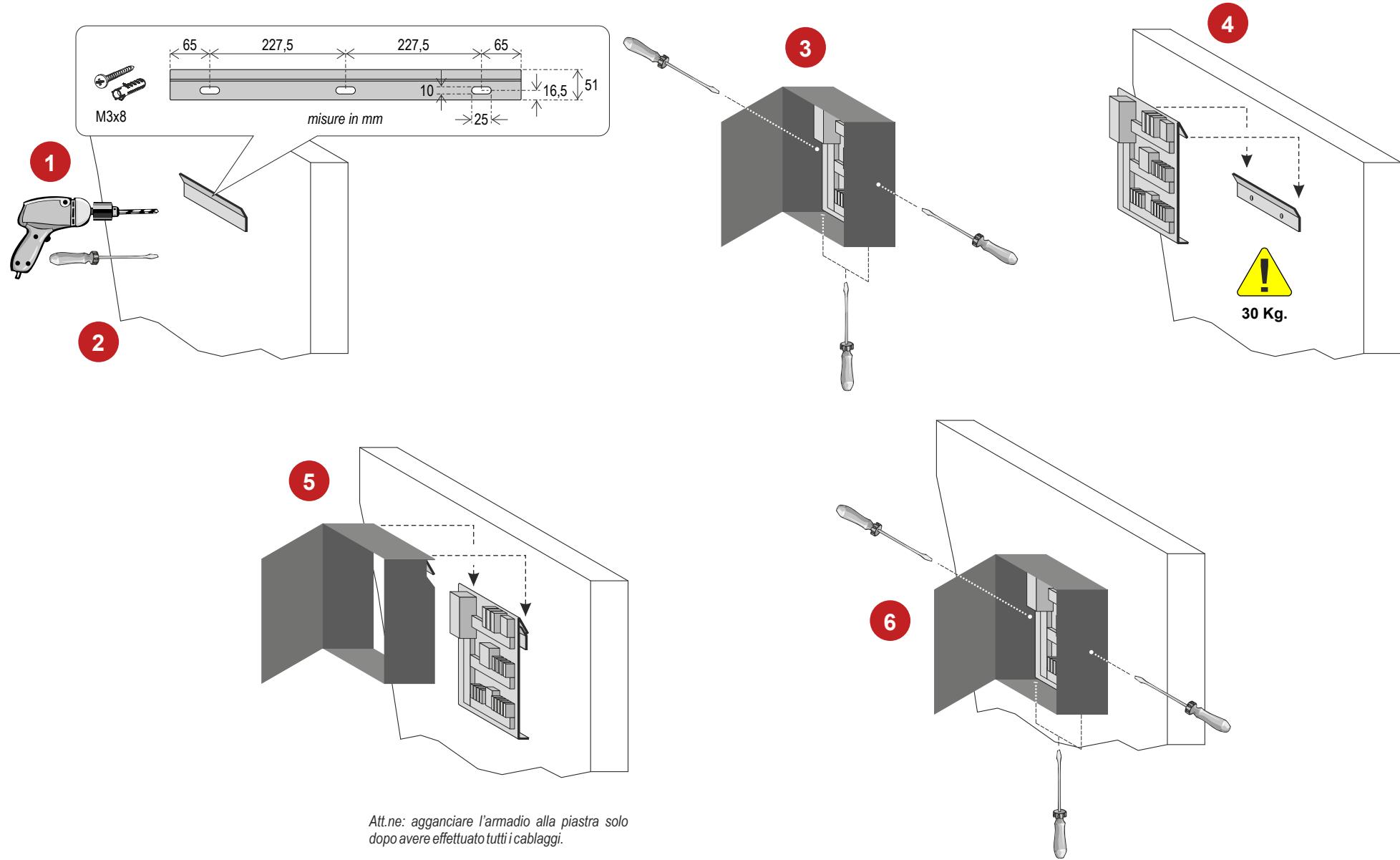
QJ4.SHPSH
Stop di fondo fossa



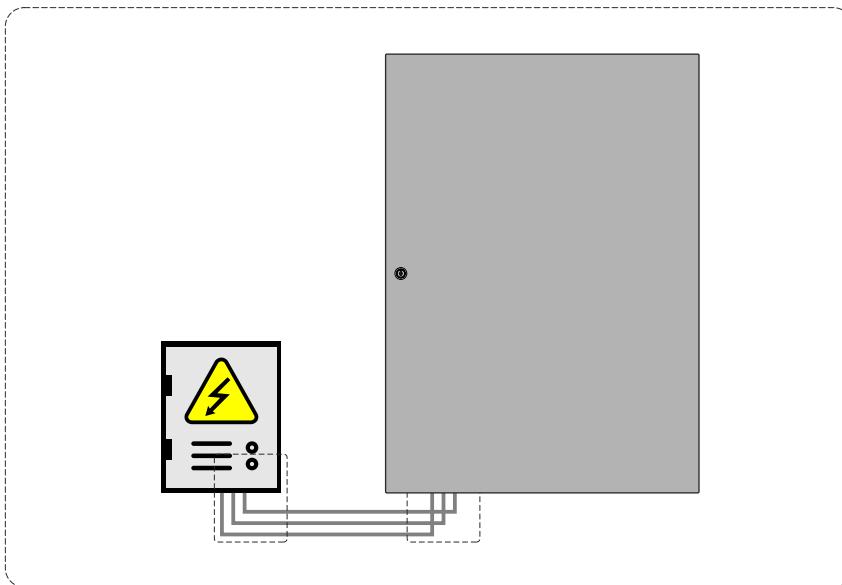
C40.BDU
Interfaccia di piano (BDU)



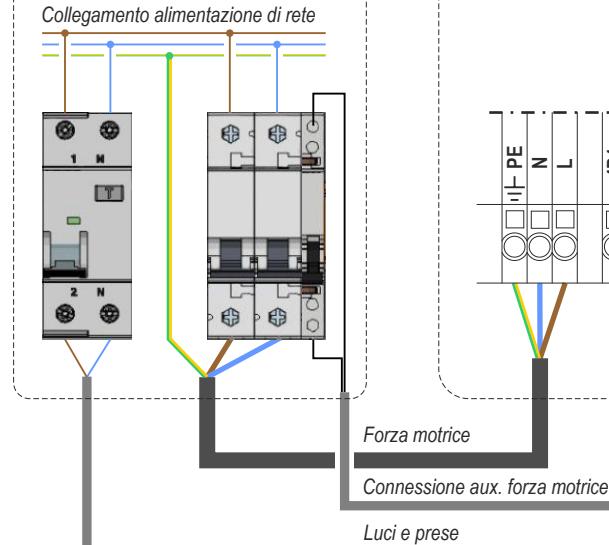
QJ4.SHLED_F05 / F15 + QJ4.SHLED_V
Kit illuminazione vano (5 / 15 m)

FASE 0 - INSTALLAZIONE DEGLI ELEMENTI PRINCIPALI**INSTALLAZIONE DEL QUADRO**

COLLEGAMENTO ALIMENTAZIONE DI RETE

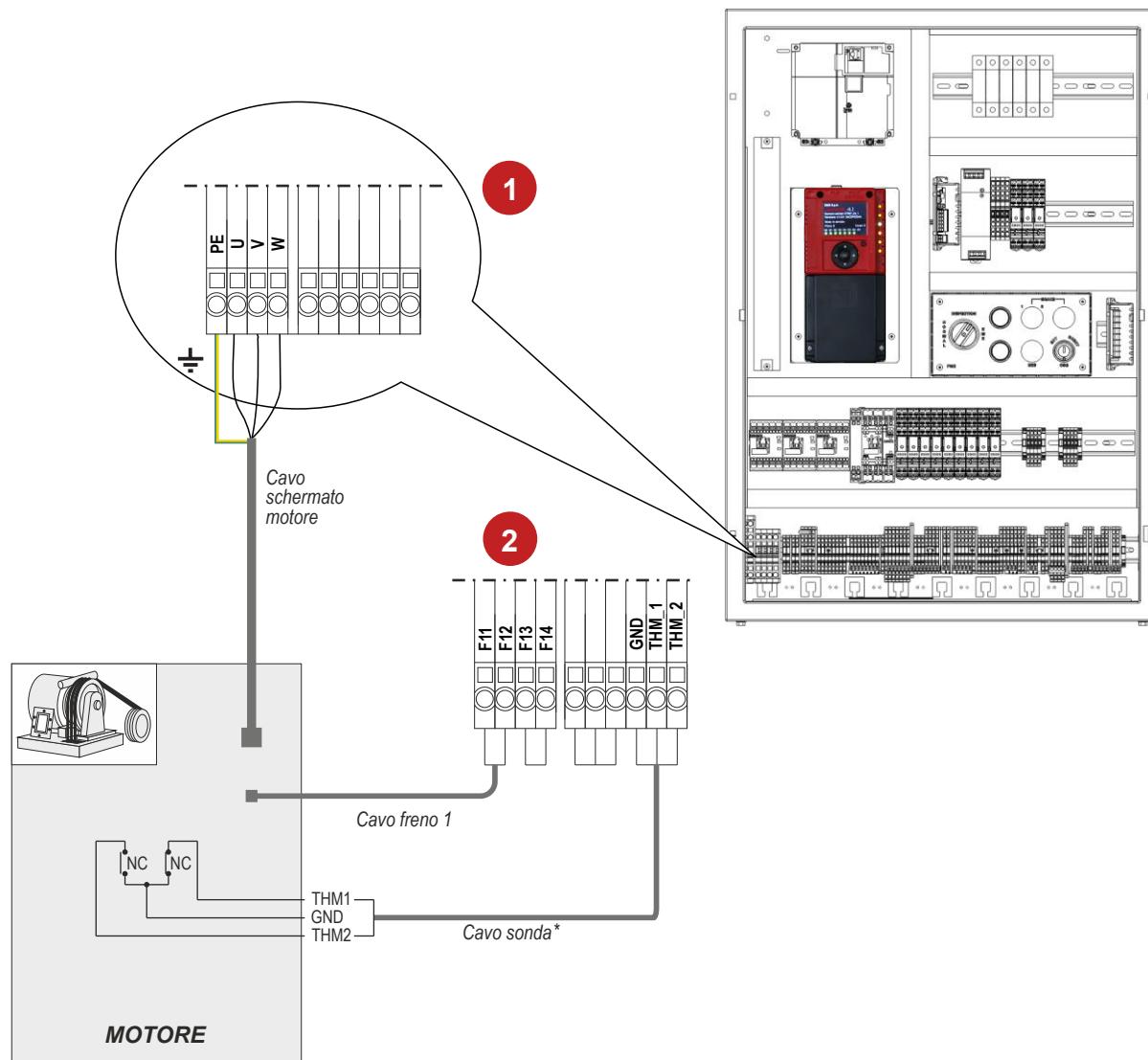


Quadro di alimentazione generale (DTU)



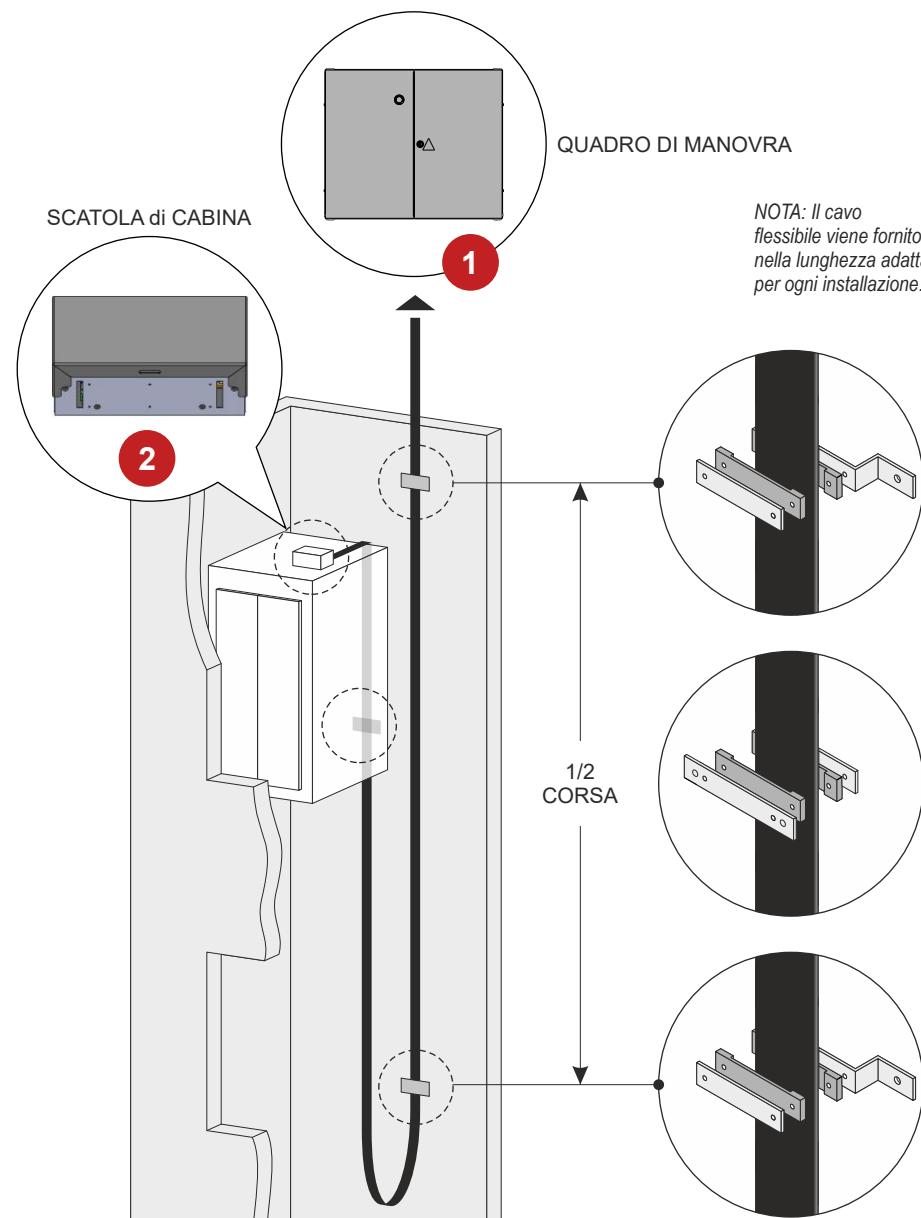
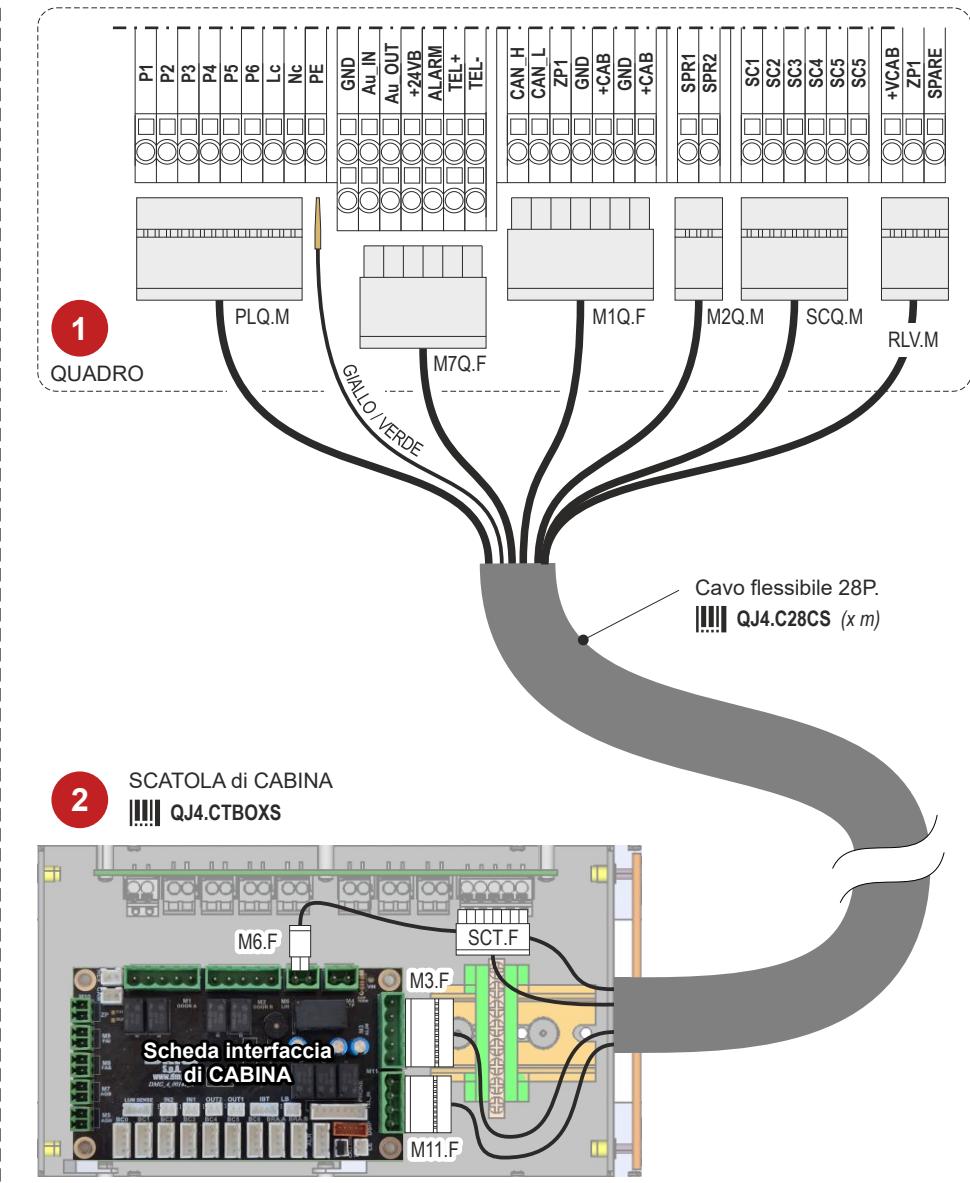
Quadro JUNIOR

COLLEGAMENTO USCITE MOTORE



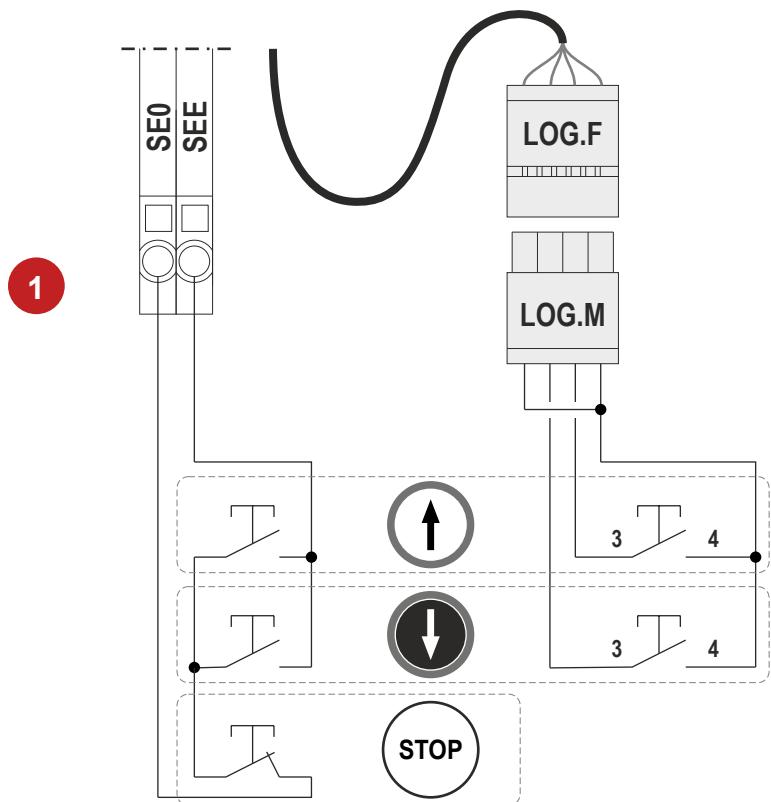
* In assenza di termistori, ponticellare GND
THM1 THM2

FISSAGGIO DEL CAVO FLESSIBILE

COLLEGAMENTO DEL CAVO FLESSIBILE
ALLA SCHEDA INTERFACCIA DI CABINA

FASE 1 - MARCIA PROVVISORIA E COLLEGAMENTI ELETTRICI

MARCA PROVVISORIA



2

ON

Dare alimentazione al quadro



DMG S.p.A.
JUNIOR 4.0
N. seriale: 12345_19_3
SW: 3.2.5 - 7ECDFOA
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

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

AUTOAPPRENDIMENTO DATI MOTORE



DMG S.p.A.
JUNIOR 4.0
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
- JUNIOR 4.0 -
DMG S.p.A.
S/N 12345_19_3
3.3.7 r [EFBEADDE]

EMU Emulazione
Piano 1 12:40:05
< VVVF Avanzato >
P01 _____
SE0 SE1 SE2 SE3 SE4 SE5 SE6 DEF

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

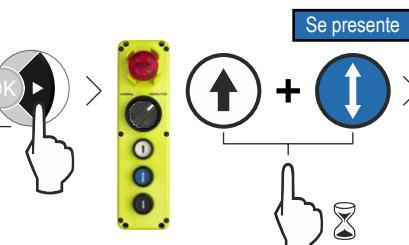
- >> Inserire il numero di poli del motore
- >> Inserire la velocità max del motore (RPM)
- >> Inserire la velocità nominale del motore (Hz)
- >> Inserire la tensione nominale del motore
- >> Inserire la corrente nominale del motore
- >> Inserire la potenza nominale del motore
- >> Impostare l'alta velocità 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

EMU Emulazione
P04 - Motor Autotuning
3 ▾

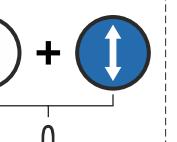
Selezionare



Se presente

EMU Emulazione
Autoapprendimento
completato
con successo
OK

SE0 SE1 SE2 SE3 SE4 SE5 SE6 DEF



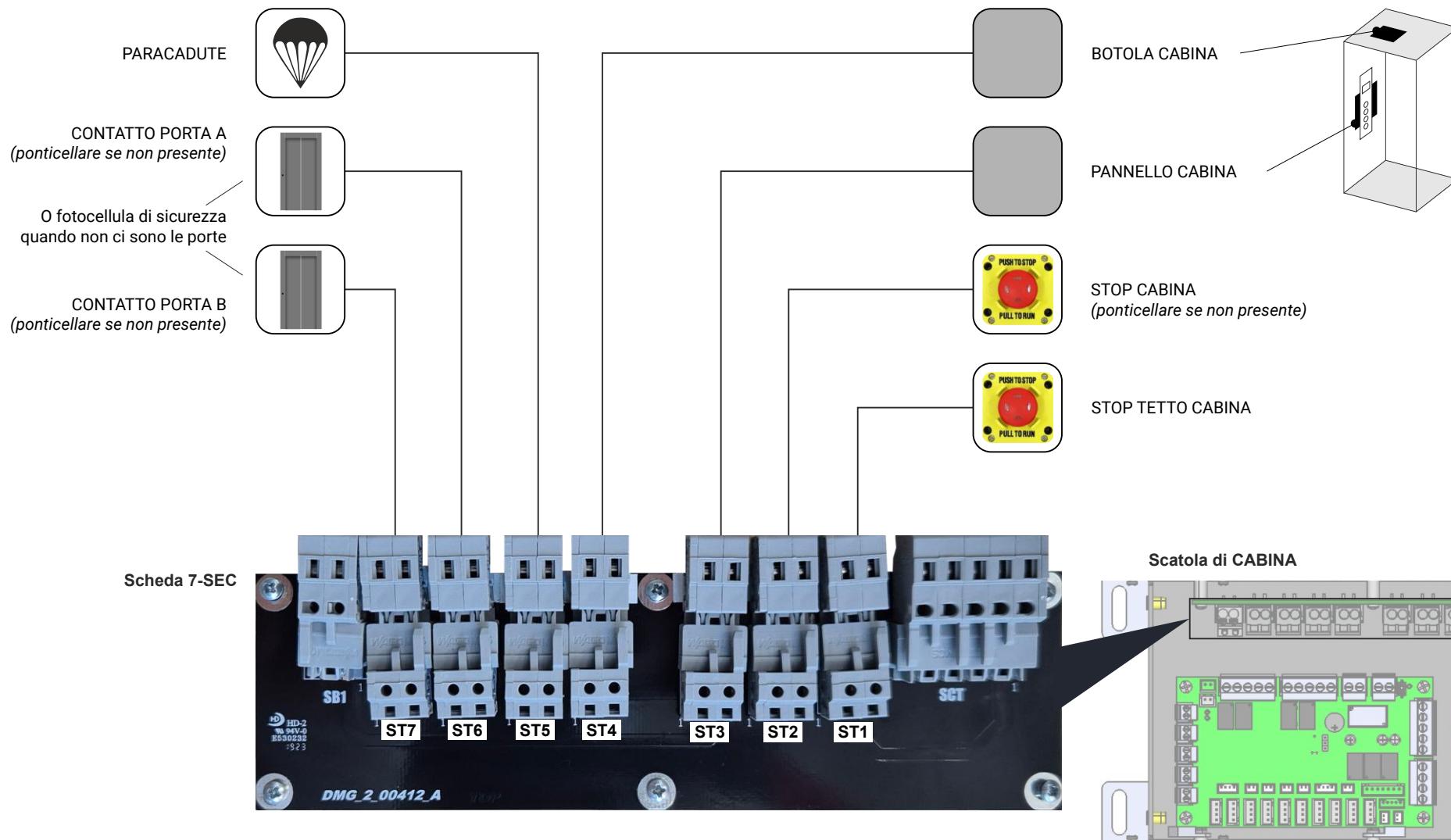
Rilasciare

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

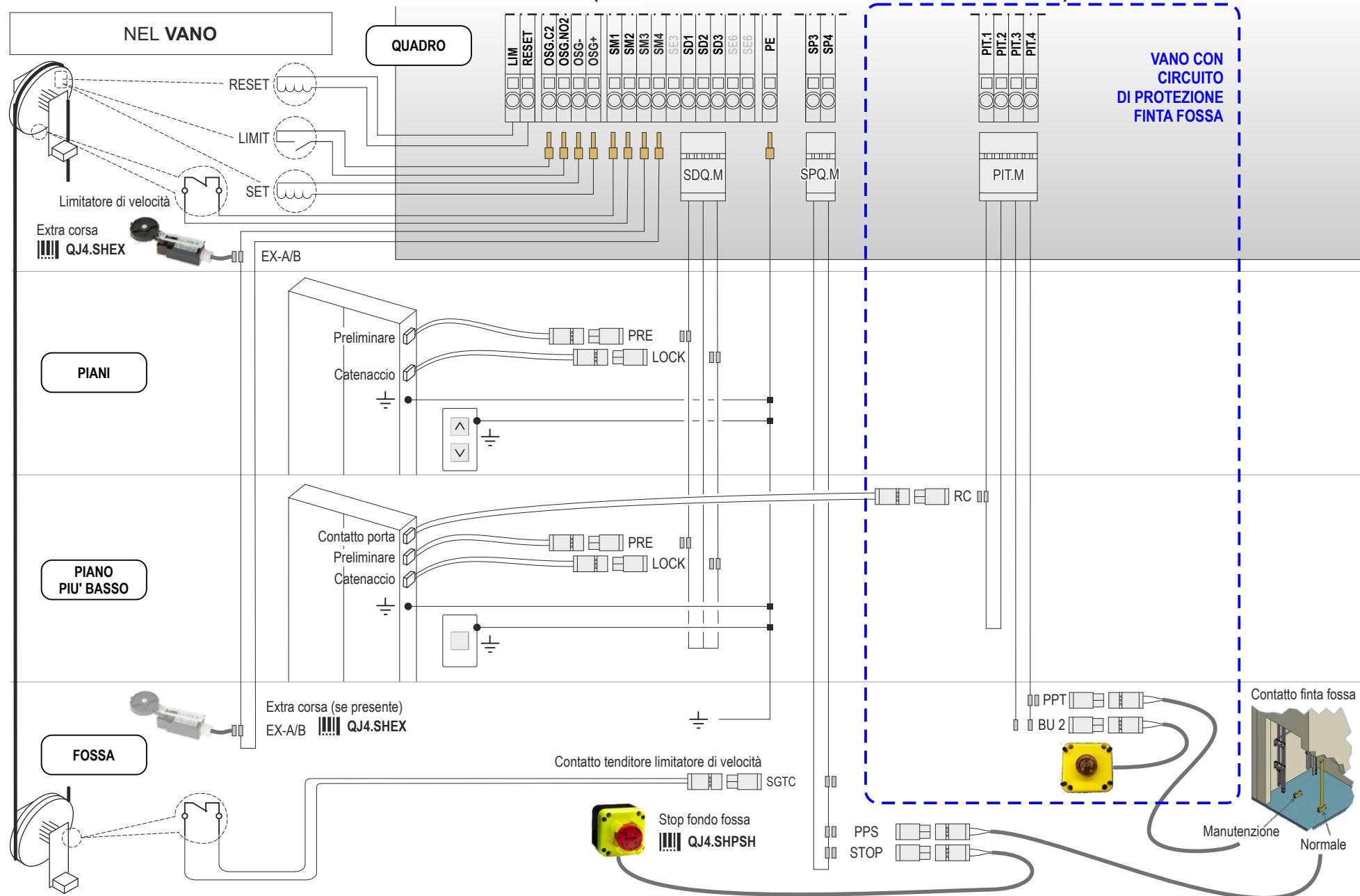
- In caso di anomalia nella procedura, l'errore viene registrato nel menu "ERRORI" (52=er7 - Errore VVVF - Sub xxx). In tal caso fare riferimento al troubleshooting per risolvere il problema, successivamente cancellare l'errore e ripetere la procedura.
- Al termine della procedura premere il pulsante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

COLLEGAMENTO DELLA CATENA DELLE SICUREZZE

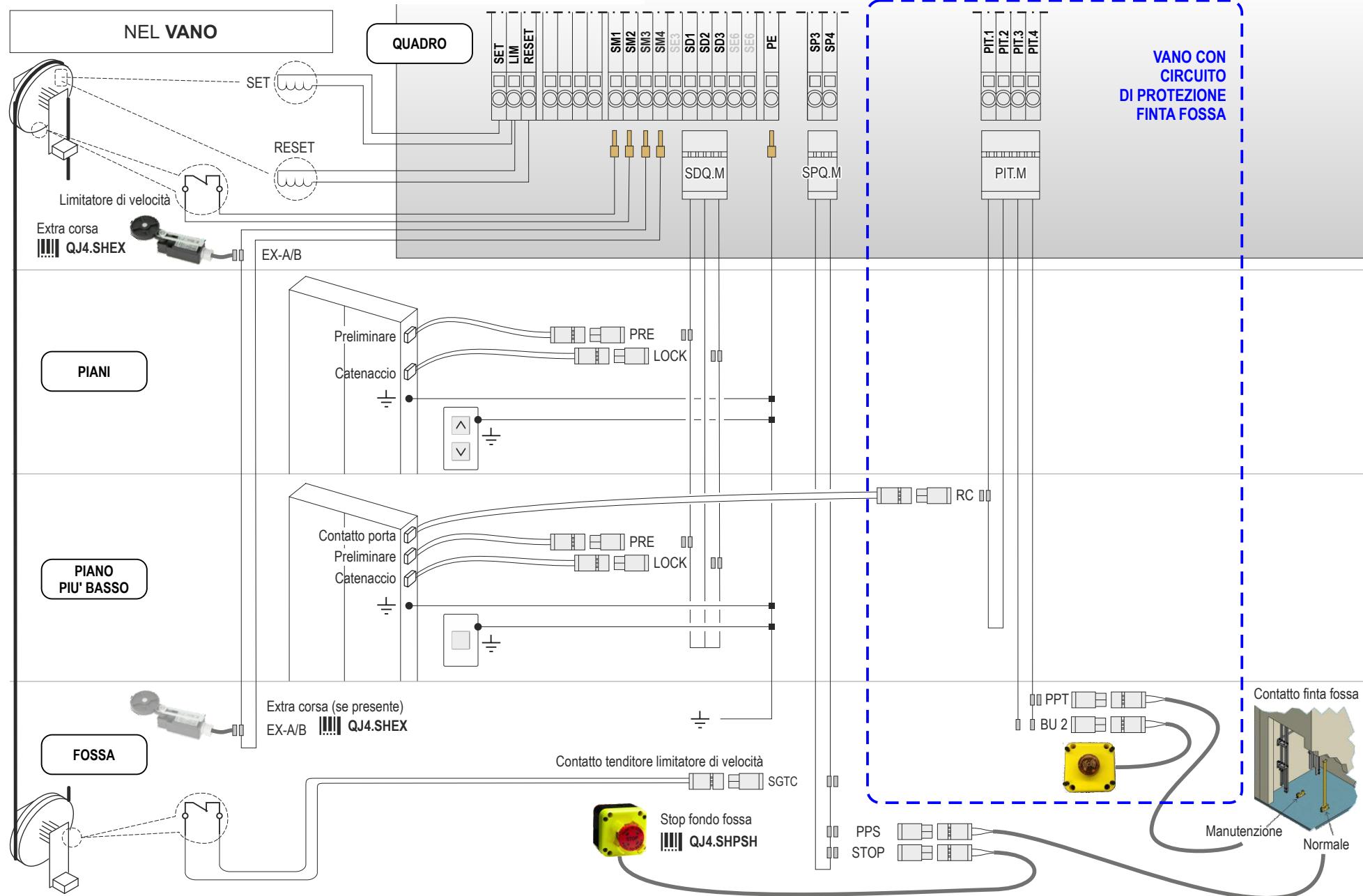
IN CABINA



COLLEGAMENTO DELLA CATENA DELLE SICUREZZE (GEARED CON LIMITATORE CON PERNO A3)

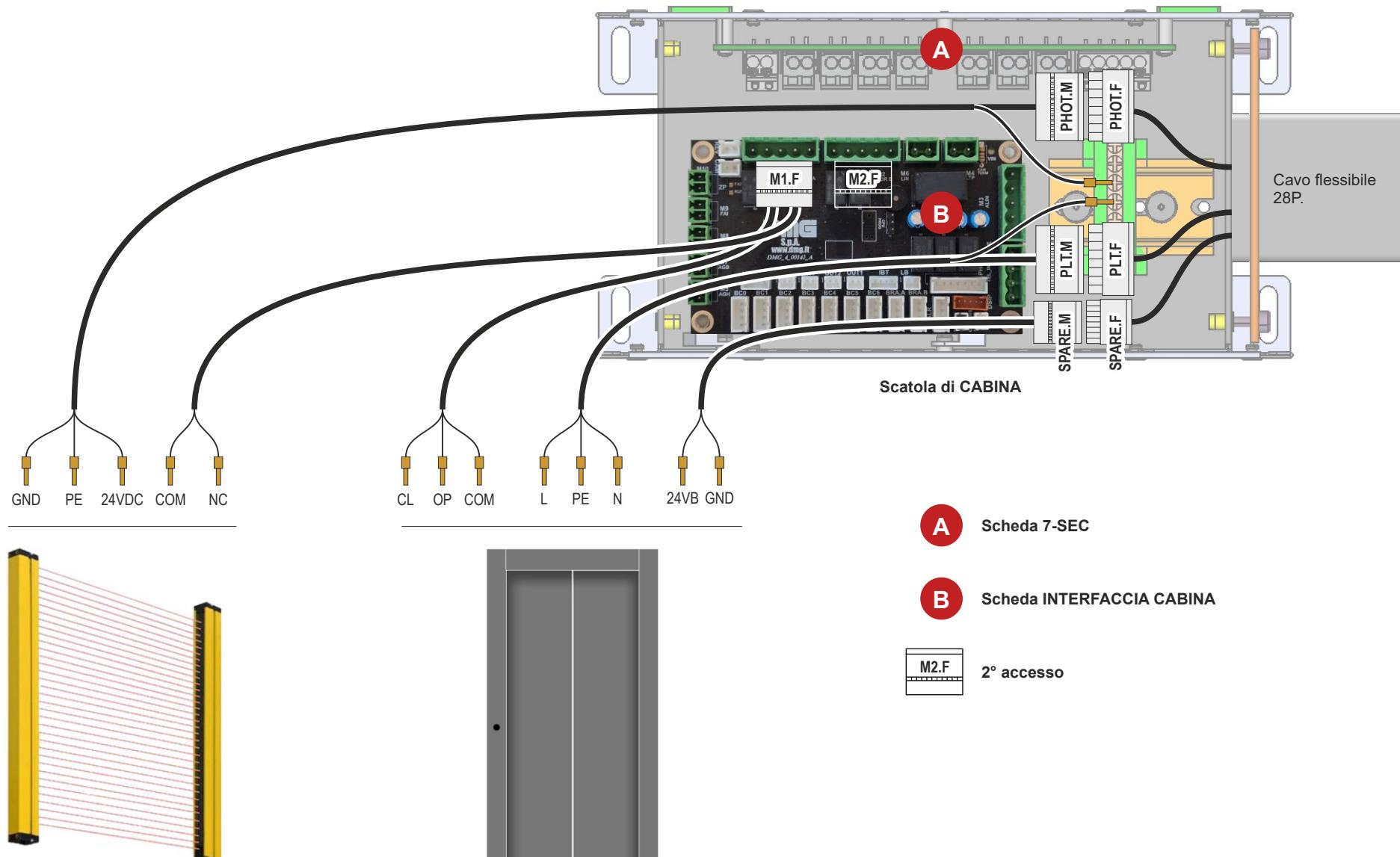


COLLEGAMENTO DELLA CATENA DELLE SICUREZZE (GEARLESS/GEARED SENZA LIMITATORE CON PERNO A3)

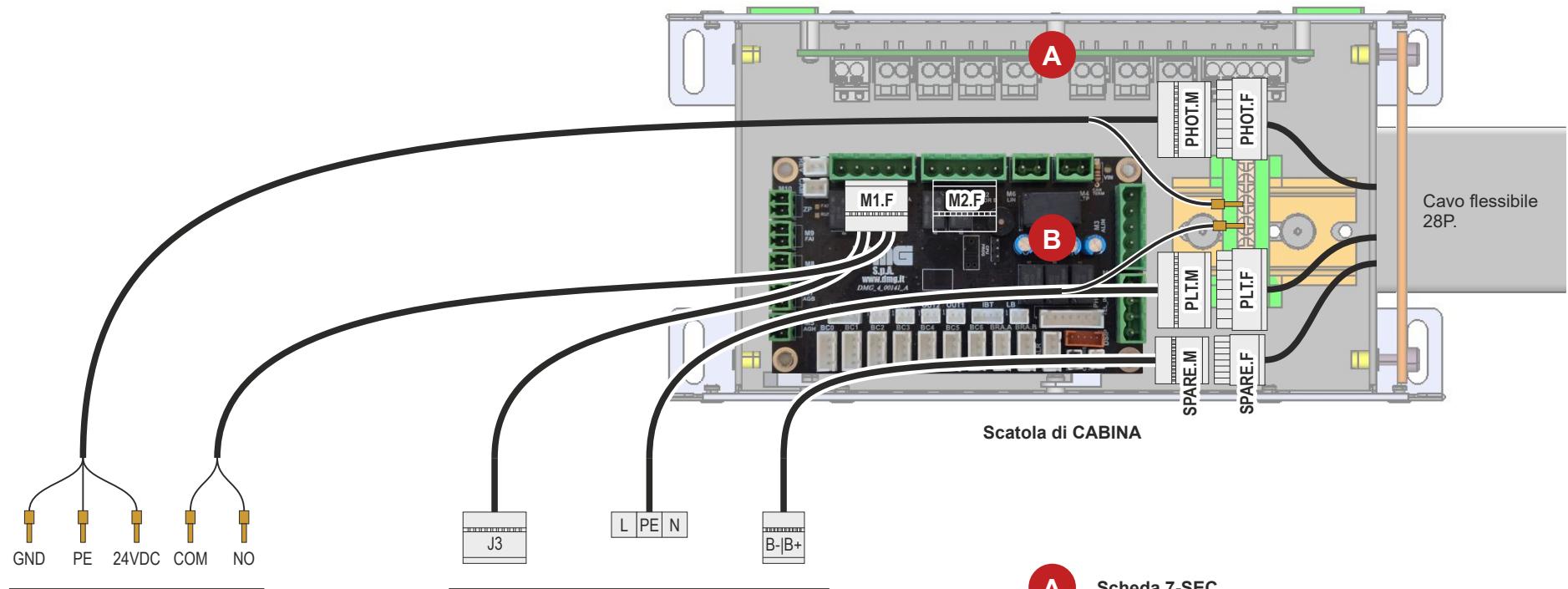


COLLEGAMENTO OPERATORE PORTE DI CABINA

AUTOMATICHE



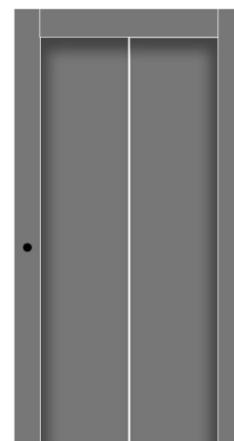
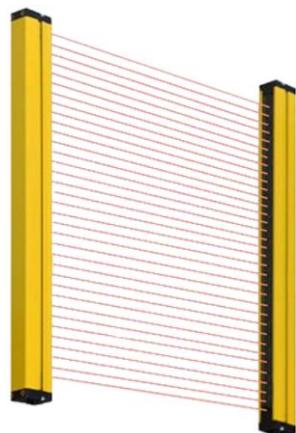
AUTOMATICHE PRISMA



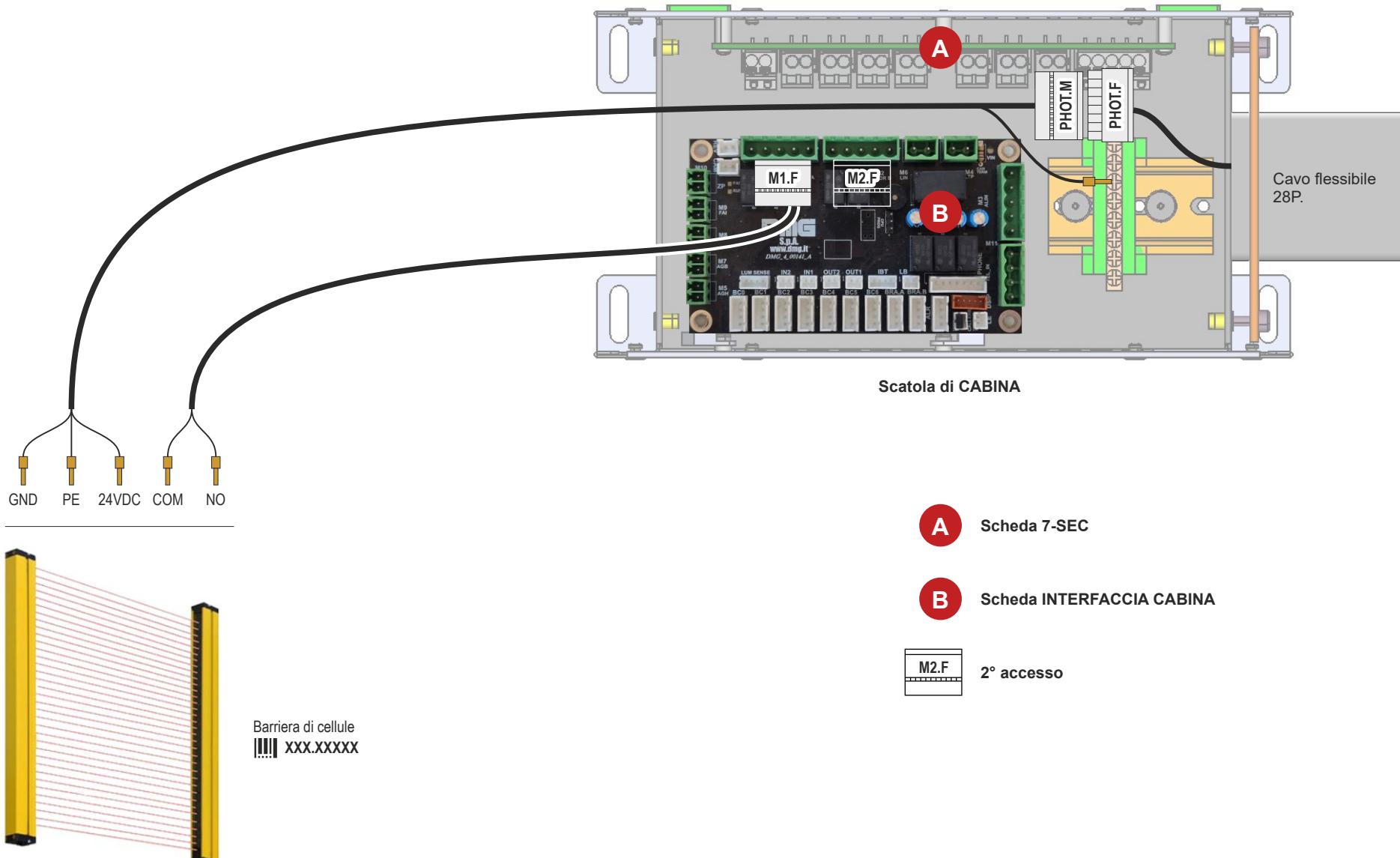
A Scheda 7-SEC

B Scheda INTERFACCIA CABINA

M2.F
2° accesso

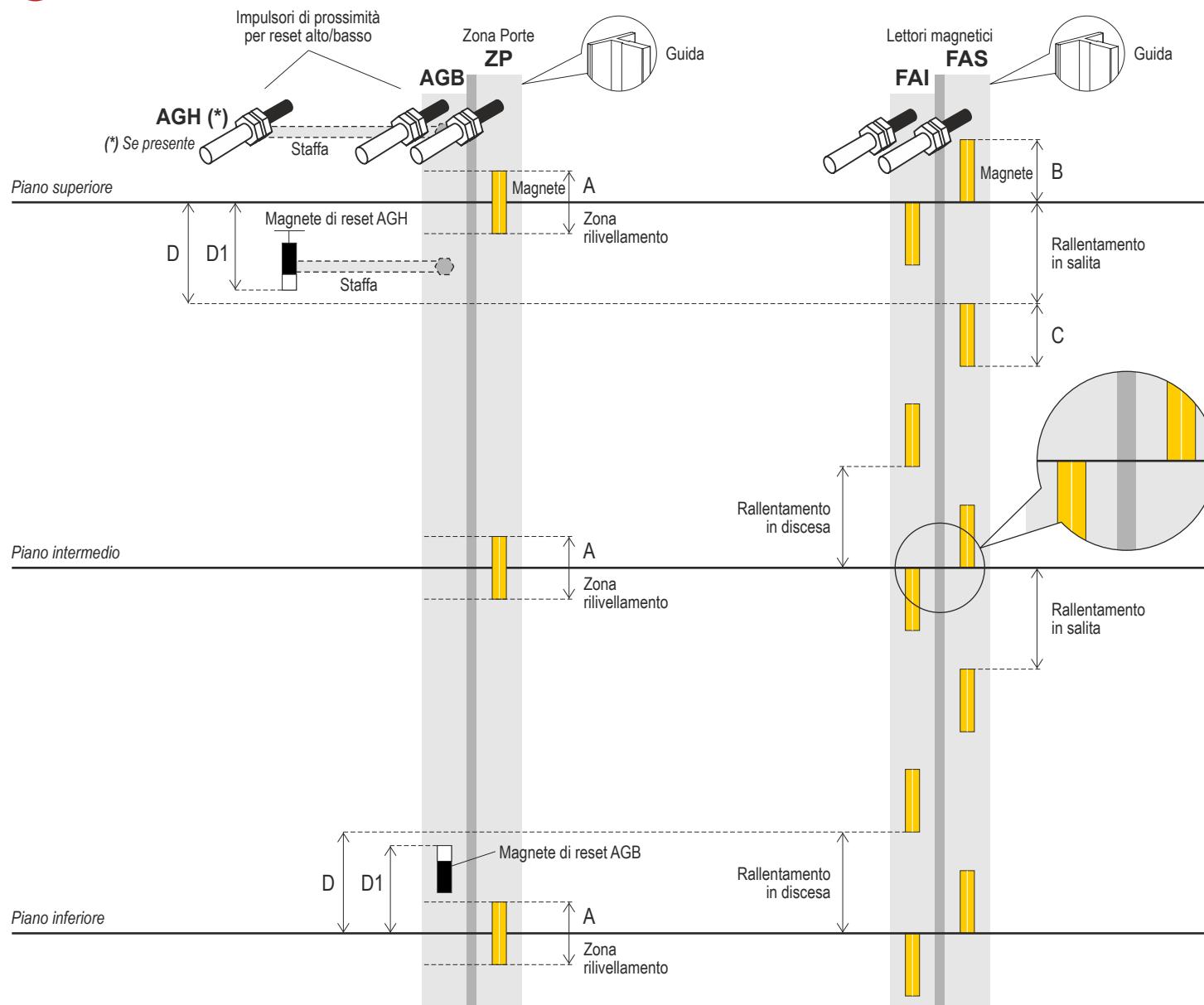


COLLEGAMENTO BARRIERA DI CELLULE (SENZA OPERATORE PORTE)



SISTEMA DI CONTEGGIO

1 SCHEMA DI RIFERIMENTO PER MAGNETI ED IMPULSORI/LETTORI MAGNETICI



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

Lunghezze (mm)

A = 100
B = 100
C = 100

Lunghezze con pattino fisso

A = 200
B = 150
C = 150

Velocità (m/s)

0,15
0,30

D (mm)

250
400

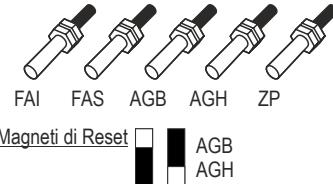
D1 (mm)

D-20
D-20

Installation KIT

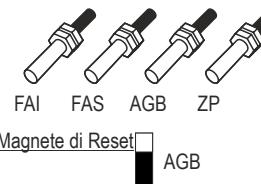
QJ4.CTKIMP.H5

Lettori magnetici



QJ4.CTKIMP.H4

Lettori magnetici



QJ4.SHCAL100

1 Magnete

QJ4.SHSAFCR

1 Staffa (opzionale)

QJ4.KSHCAL

(in caso di pattino fisso)

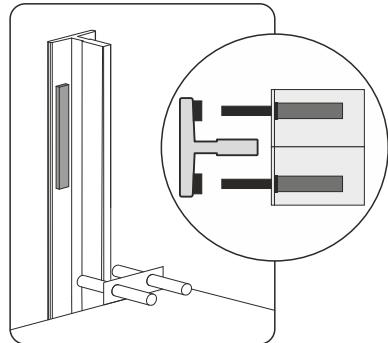
4 x 150

1 x 200

2 INSTALLAZIONE MAGNETI ED IMPULSORI/LETTORI MAGNETICI

SISTEMA DI CONTEGGIO CON LETTORI MAGNETICI

FAI / FAS



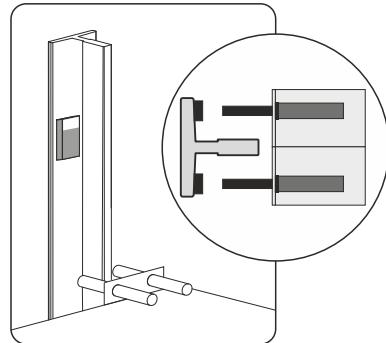
QJ4.CTKIMP.H5 or QJ4.CTKIMP.H4

+

QJ4.SHCAL100
4 magneti per i piani intermedi
2 magneti per il piano alto
2 magneti per il piano basso
or
QJ4.KSHCAL (in caso di pattino fisso)
4 magneti 150mm per ogni piano

IMPULSORI DI PROSSIMITA' PER RESET ALTO/BASSO

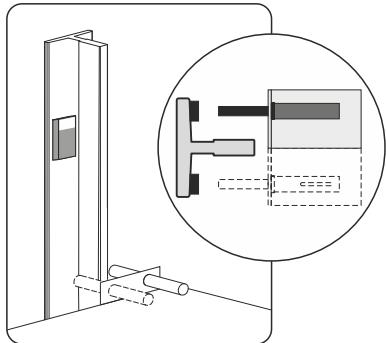
AGB / AGH



QJ4.CTKIMP.H5

IMPULSORE DI PROSSIMITA' PER RESET BASSO

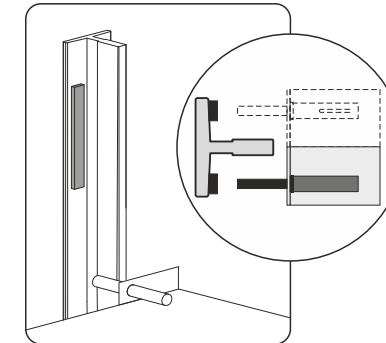
AGB



QJ4.CTKIMP.H4

ZONA PORTE / RILIVELLAMENTO

ZP



QJ4.CTKIMP.H5 or QJ4.CTKIMP.H4

+

QJ4.SHCAL100
1 magnete per ogni piano
or
QJ4.KSHCAL (in caso di pattino fisso)
1 magnete 200mm per ogni piano

3 COLLEGAMENTO DEGLI IMPULSORI / LETTORI MAGNETICI

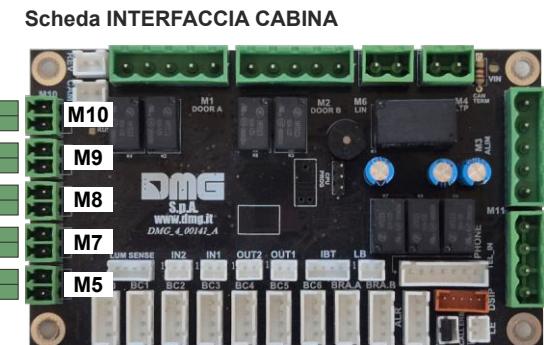
AGH
Impulsore
per Reset Alto

AGB
Impulsore
per Reset Bass

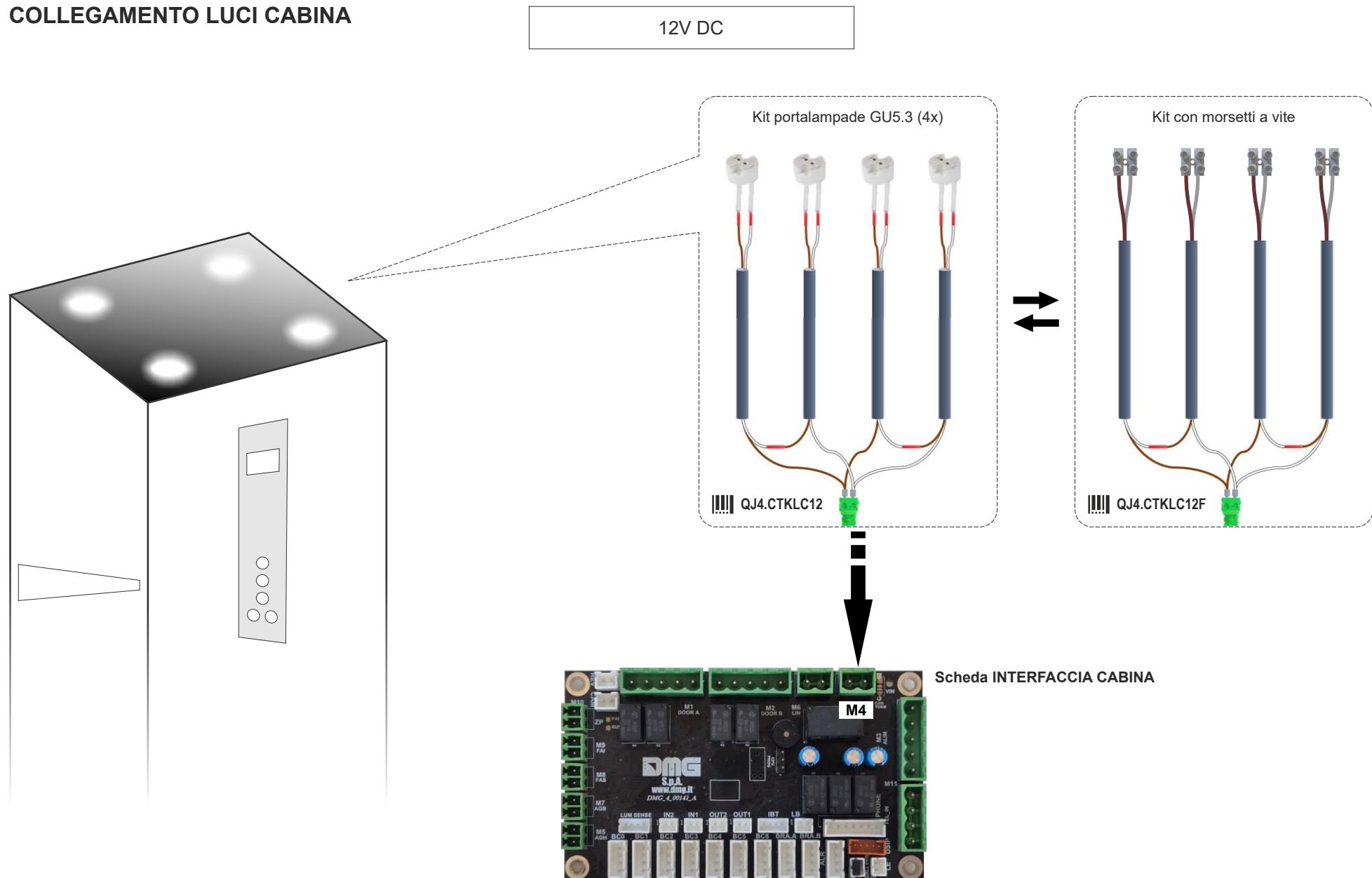
FAS
Lettore magnetico
Superiore
FAI
Lettore magnetico
Inferiore

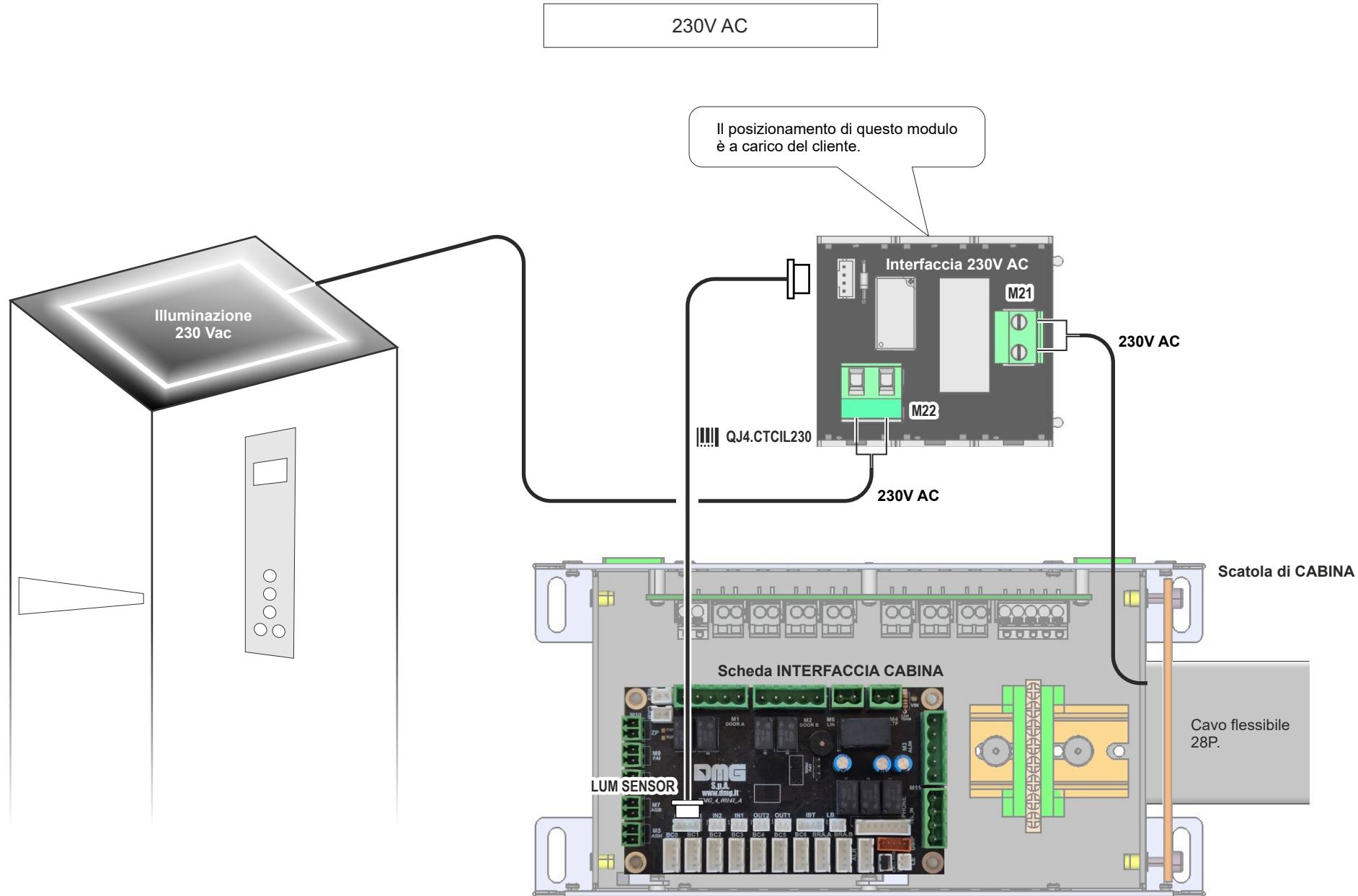
ZP
Zona
Porte

RLV.M / F
Cavo flessibile 28P.

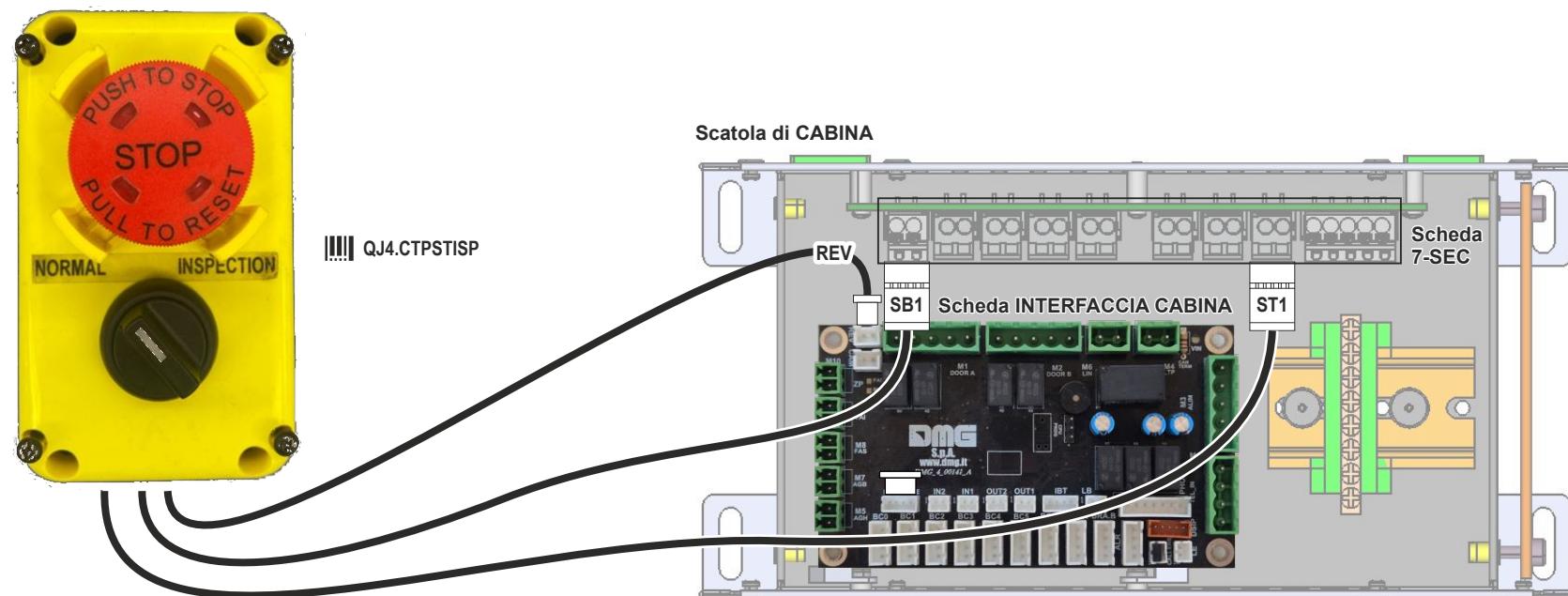
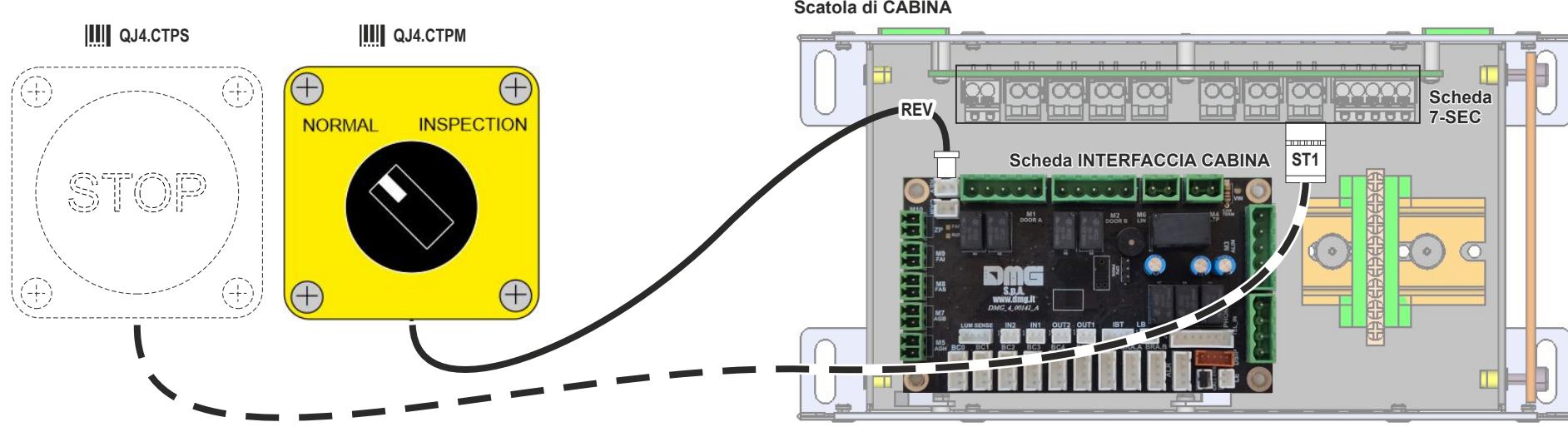


COLLEGAMENTO LUCI CABINA

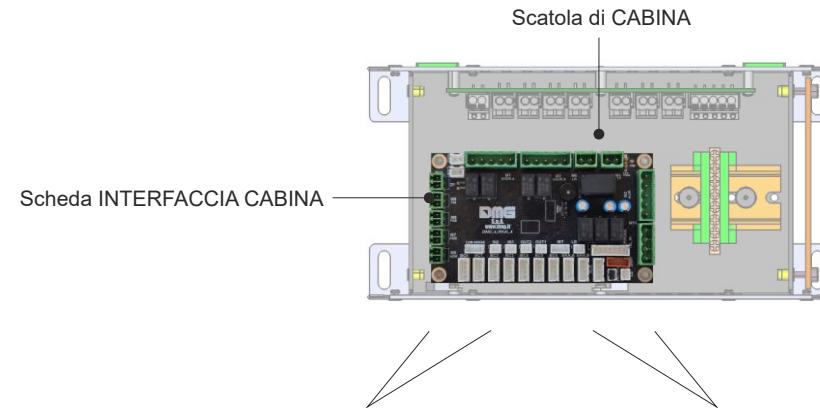




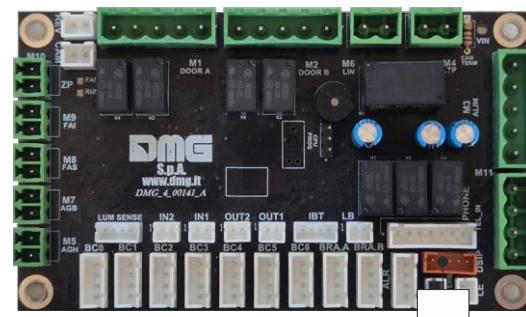
COLLEGAMENTO PULSANTIERA CON SELETTORE DI ISPEZIONE



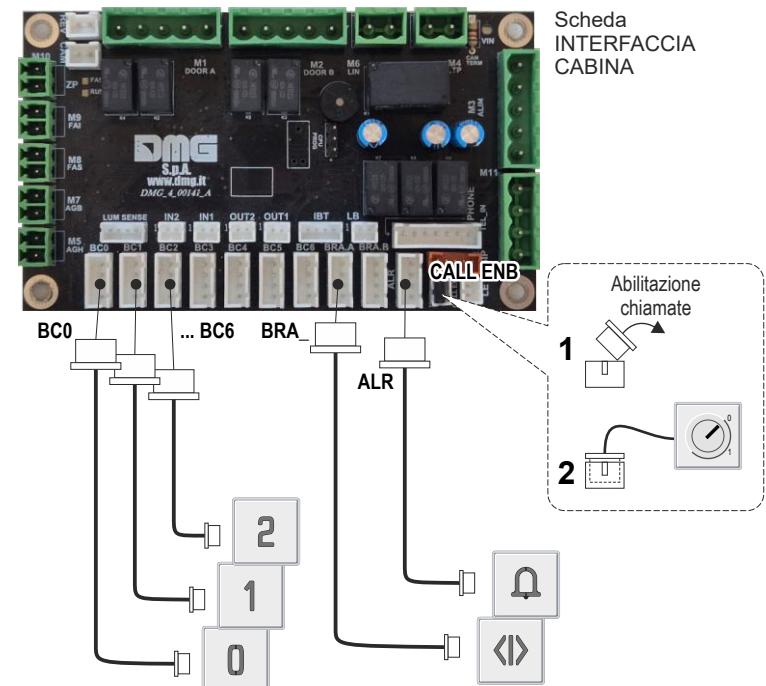
INSTALLAZIONE PULSANTIERA DI CABINA



DISPLAY E SEGNALAZIONI

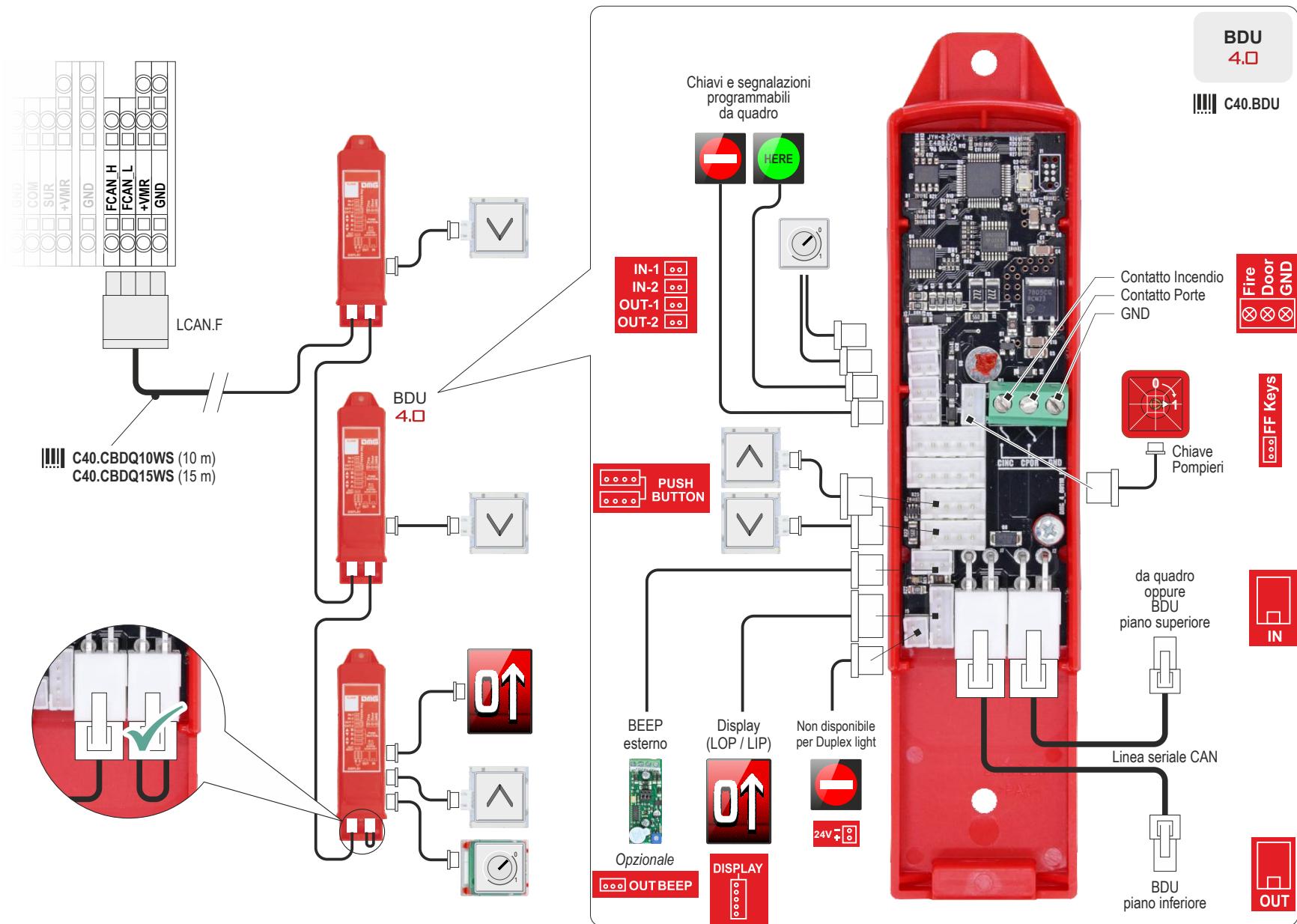
Scheda
INTERFACCIA
CABINA

PULSANTI DI CHIAMATA / SERVIZIO



INSTALLAZIONE PULSANTIERE DI PIANO

Interfaccia seriale di piano (BDU)



PROGRAMMAZIONE BDU

IN-1
IN-2

INGRESSI



DMG S.p.A.
JUNIOR 4.0
N. seriale: 12345.19.3
SW: 3.2.5 - 7ECEDF0A
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 0 12:30:56
<Funzioni speciali>
SE0 SE1 SE2 SE3 SE4 SE5 SE6 DEF



IN-1

Priorità LOP

Codice per pulsante

IN-2

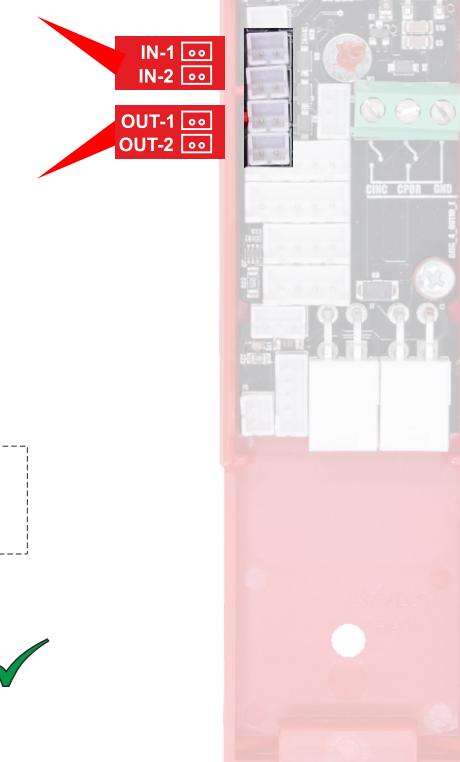
Baggage (se è attivo il parametro del quadro <Segnalazioni> - Funzioni Navi)

OUT-1
OUT-2

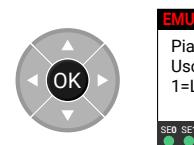
DMG S.p.A.
JUNIOR 4.0
N. seriale: 12345.19.3
SW: 3.2.5 - 7ECEDF0A
Stato: In servizio
Piano: 0 Corse: 456
SE0 SE1 SE2 SE3 SE4 SE5 SE6 DEF

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

EMU Emulazione
Piano 0 12:30:56
<Segnalazioni>
SE0 SE1 SE2 SE3 SE4 SE5 SE6 DEF

IN-1
IN-2OUT-1
OUT-2

EMU Emulazione
Piano 0 12:30:56
<Segnalazioni>
Uscita AUX
SE0 SE1 SE2 SE3 SE4 SE5 SE6 DEF



EMU Emulazione
Piano 0 12:30:56
Uscita AUX
1=Luce al piano
2=Presente
SE0 SE1 SE2 SE3 SE4 SE5 SE6 DEF

Non modificare

EMU Emulazione
Piano 0 12:30:56
<Segnalazioni>
Segnali BDU
Tipo: 0
SE0 SE1 SE2 SE3 SE4 SE5 SE6 DEF

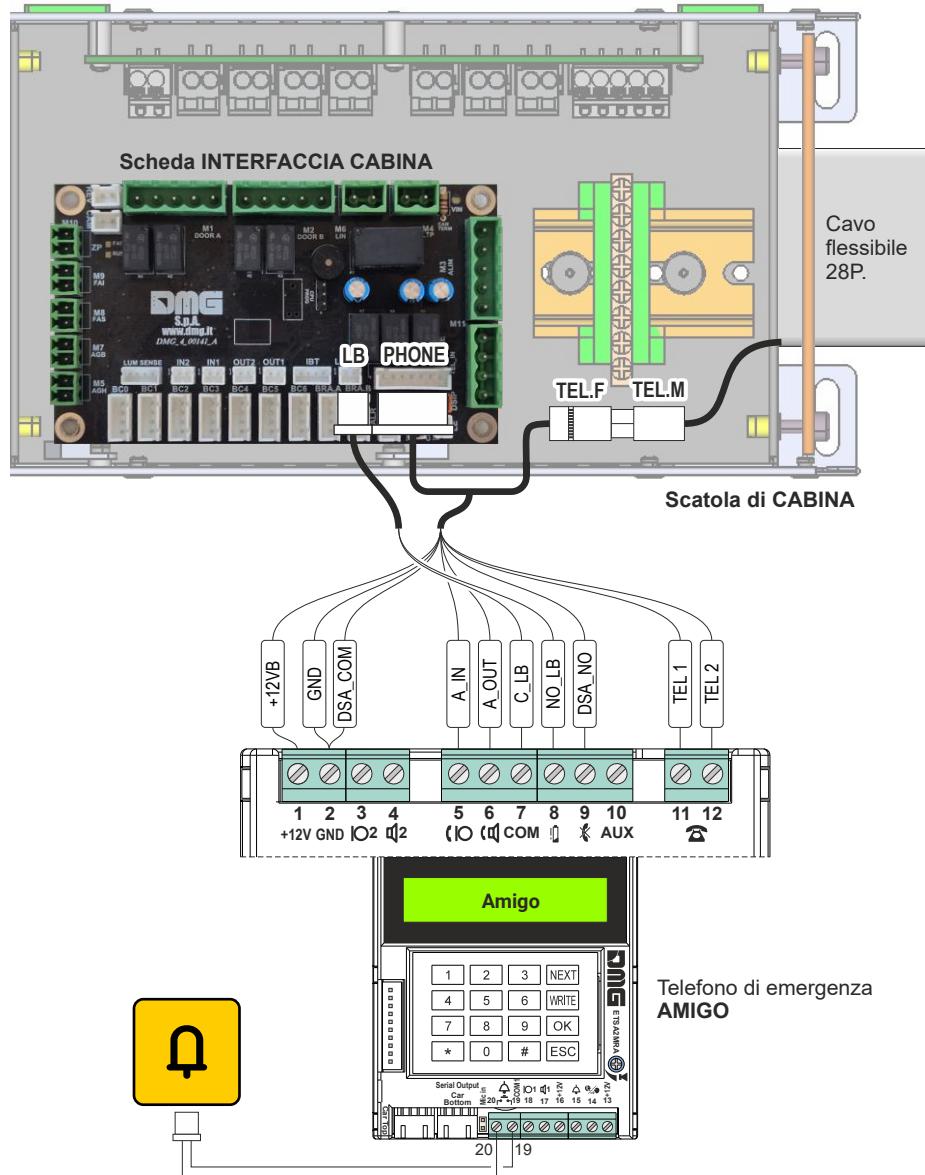


	OUT 1	OUT 2
Tipo 0	PRESENTE	IN ARRIVO
Tipo 1	IN ARRIVO	PRESENTE
Tipo 2	PRESENTE	IN ARRIVO
Tipo 3	PRESENTE	Display 3 wires

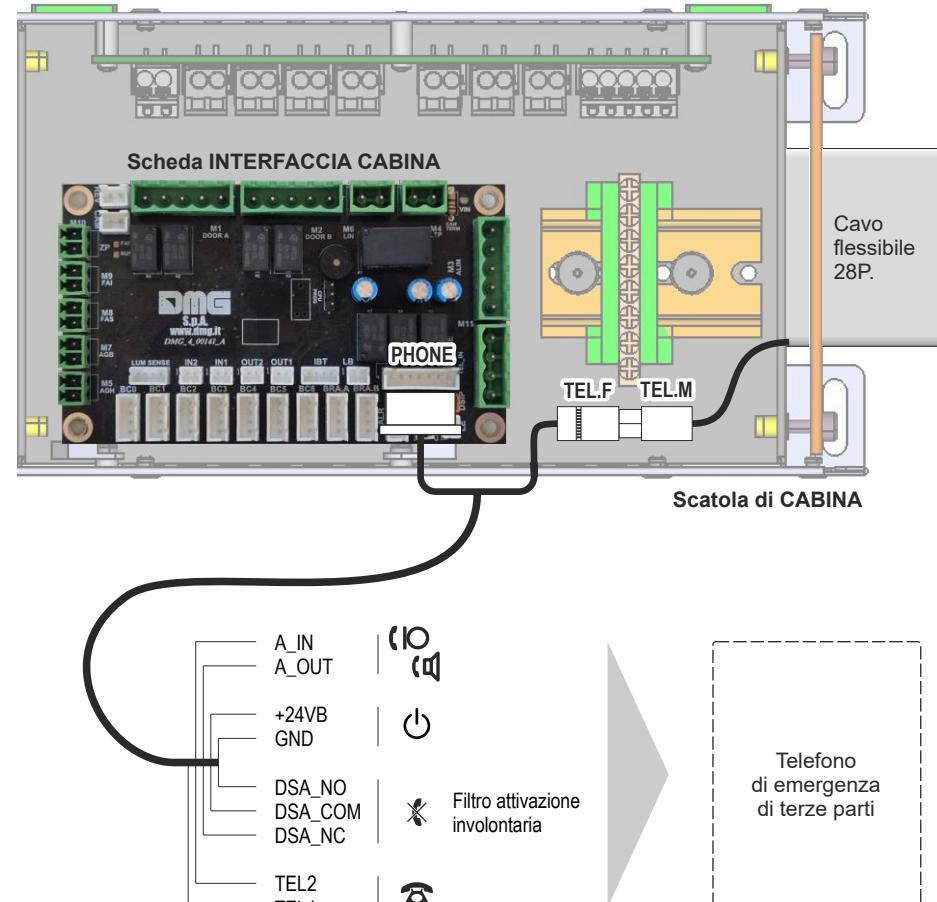
Scegliere una
combinazione
per ogni piano

INSTALLAZIONE DEL TELEFONO DI EMERGENZA

TELEFONO DI EMERGENZA DMG AMIGO

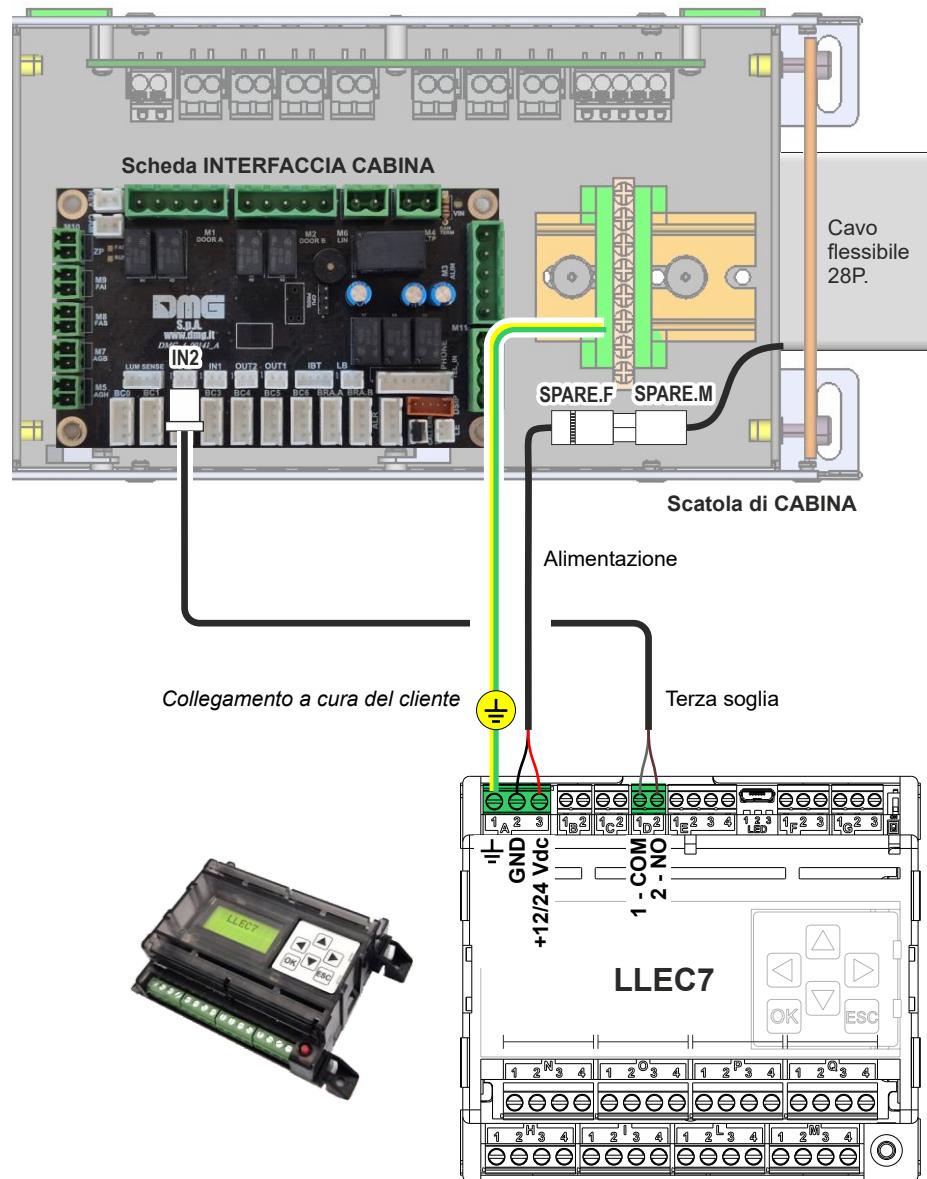


TELEFONO DI EMERGENZA DI TERZE PARTI

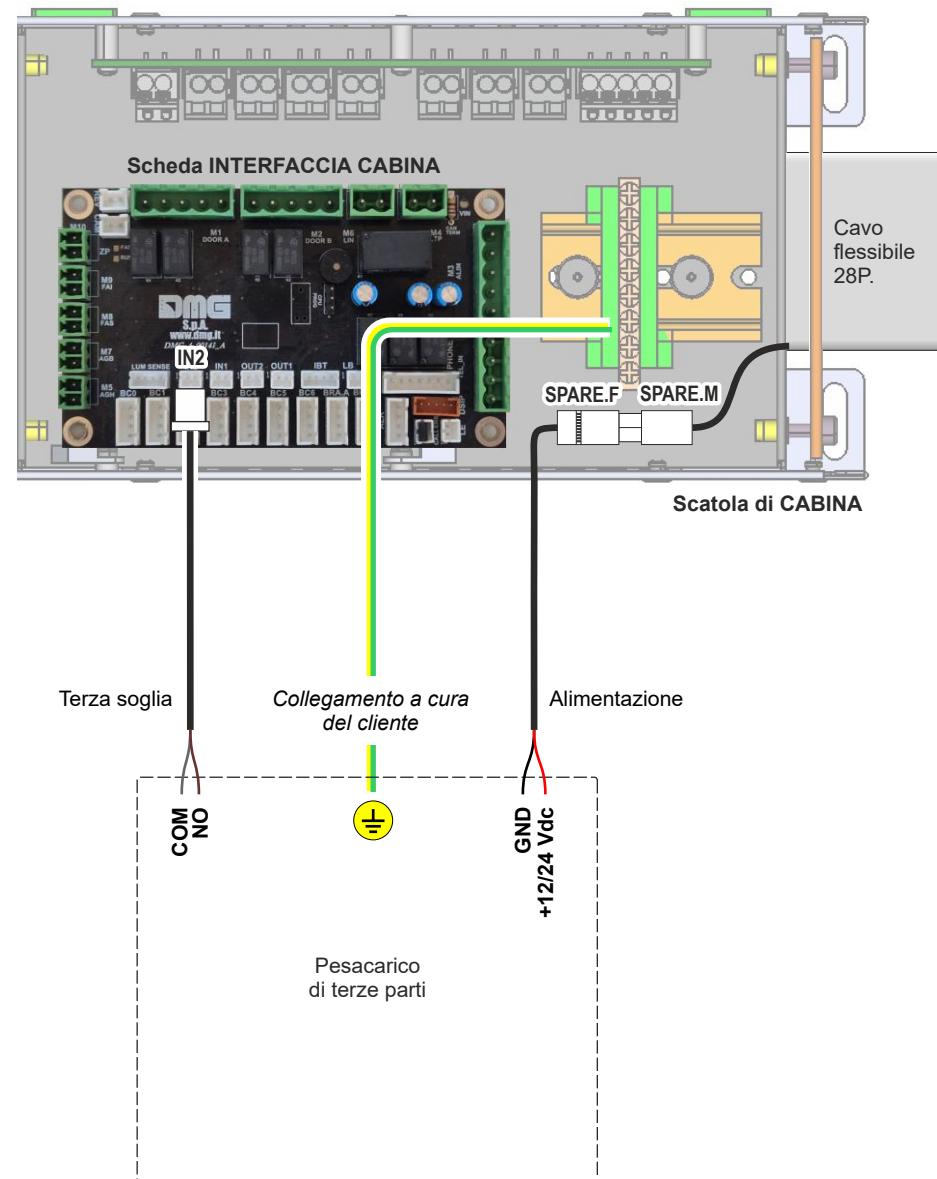


INSTALLAZIONE DEL PESACARICO LLEC7

PESACARICO DMG LLEC7



PESACARICO DI TERZE PARTI



FASE 2 - MARCIA NORMALE E REGOLAZIONI IMPIANTO

MESSA IN MARCIA NORMALE

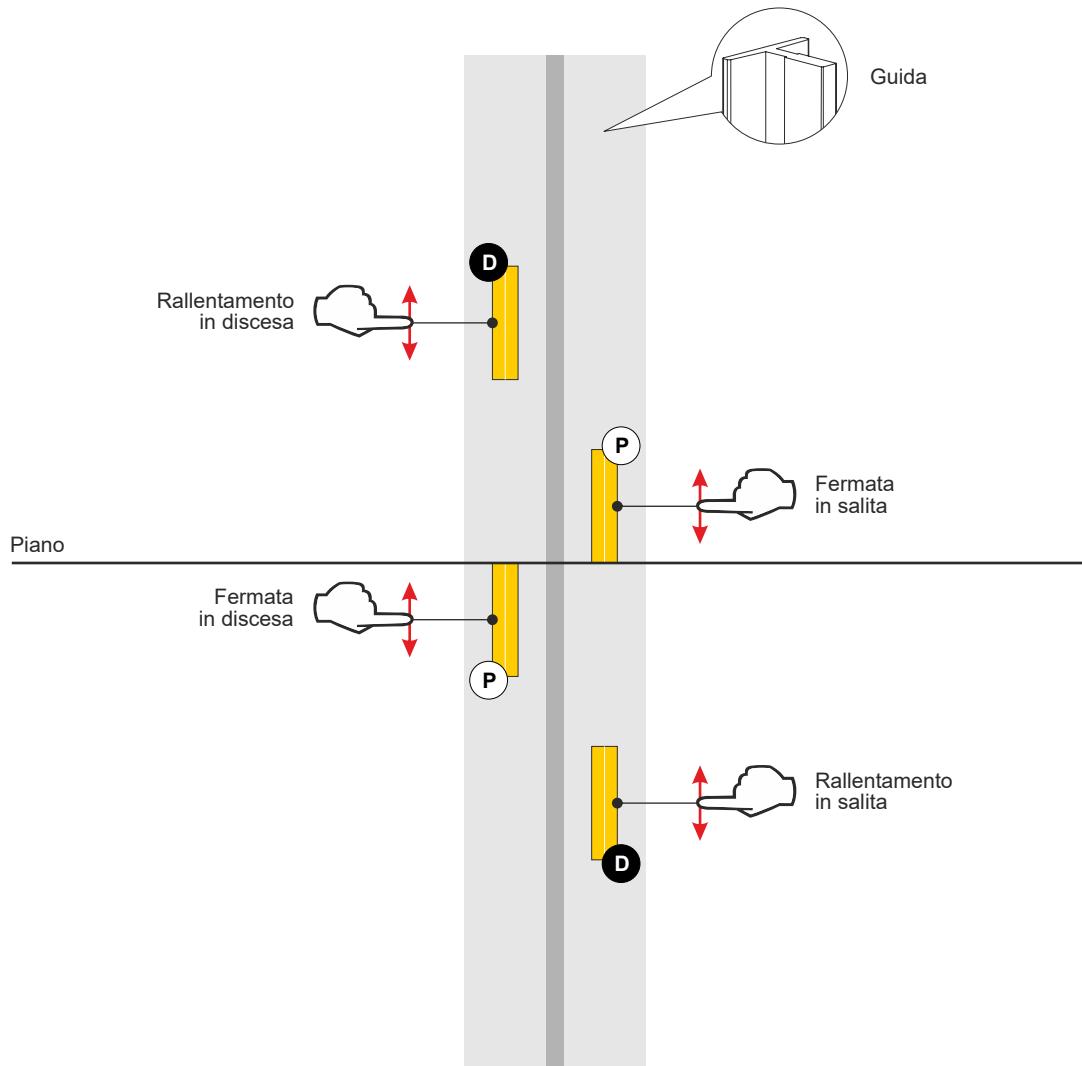


REGOLAZIONE DELLA PRECISIONE DI ARRESTO

- 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.



CONNELLITIVITÀ (FUSION APP)

FUSION Dashboard

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



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 "Connellività e Fusion app".
<https://dido.dmg.it/it/knowledge-base/connectivity-fusion-app/>

Modalità di connessione

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



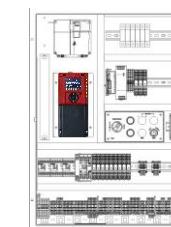
Connessione LOCALE

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/>

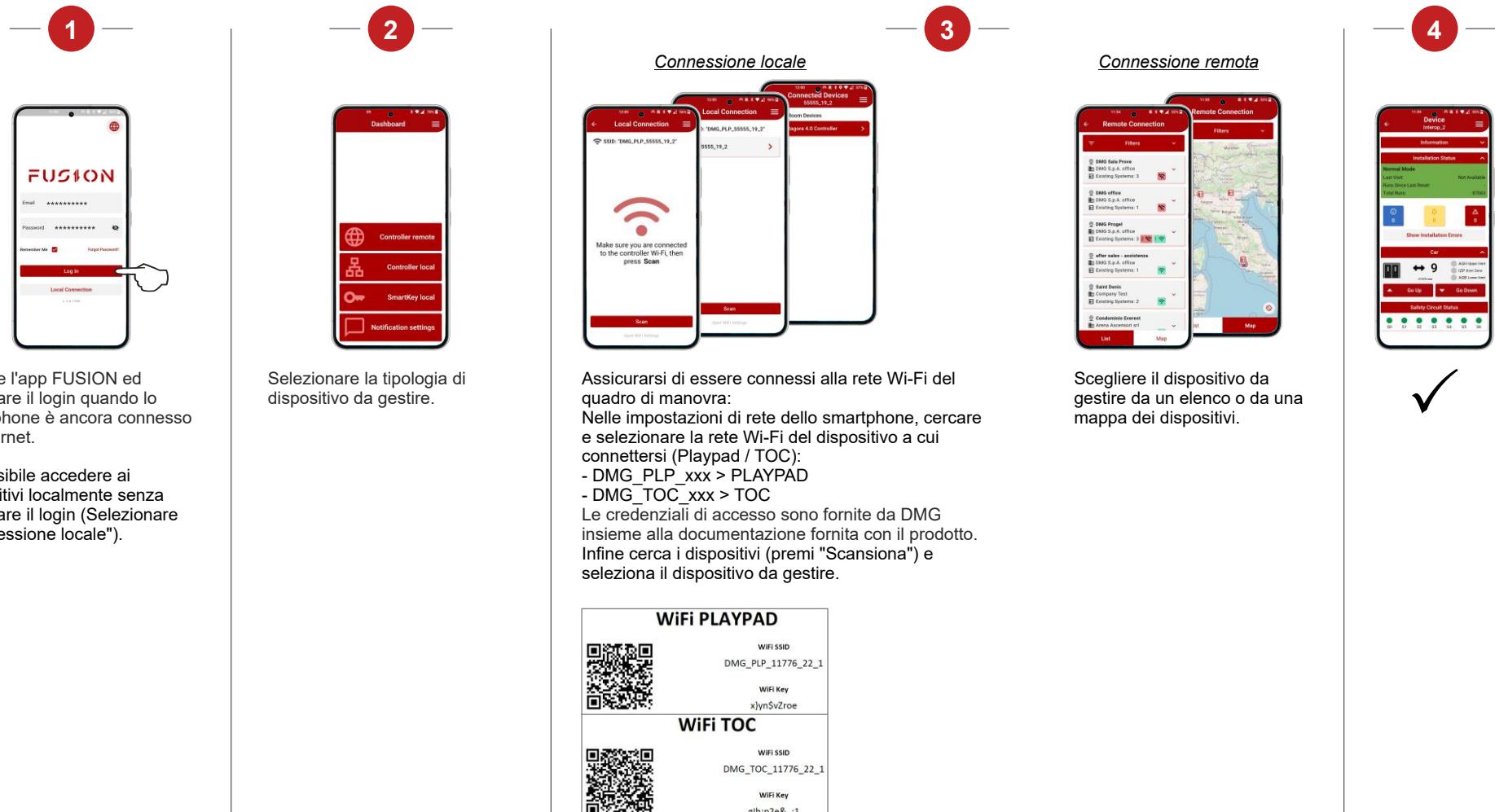


Junior 4.0

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.



TEST E MISURE



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



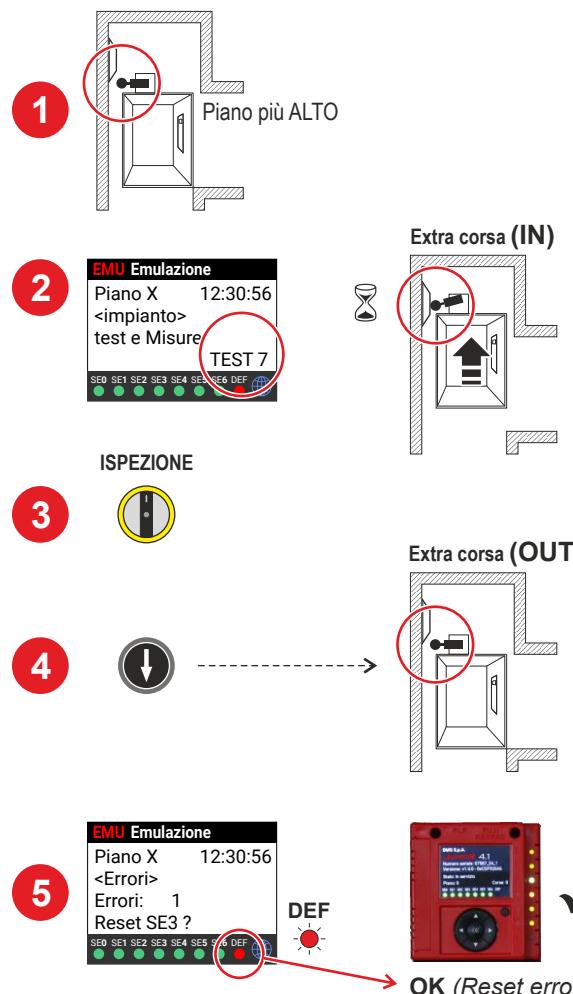
MENU Menu Principale
1 Emulazione
 2 Stato
 3 Configurazione
 4 USB
 5 Periferiche
 6 Info

EMU Emulazione
 - PLAYBOARD 4.0 -
 DMG S.p.A.
 S/N 12345_19_3
 3.3.7 r [EFBEADDE]
 SE0 SE1 SE2 SE3 SE4 SE5 SE6 DEF



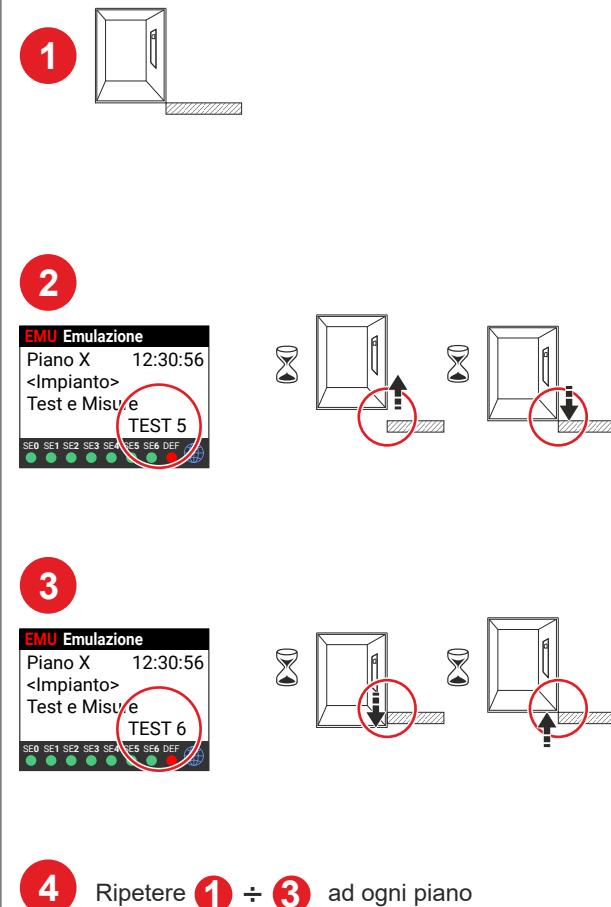
TEST EXTRA CORSA

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.



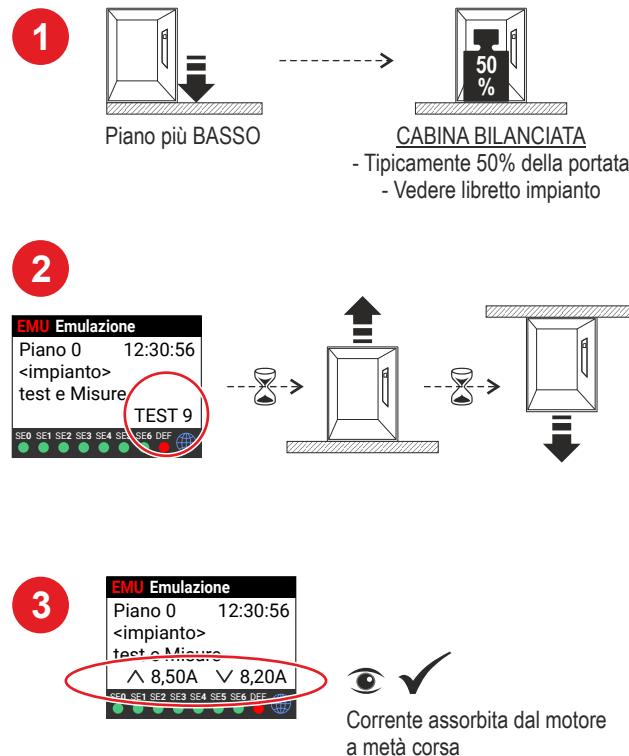
6 Ripetere 1 ÷ 5 ma al piano più BASSO

TEST RILIVELLAMENTO

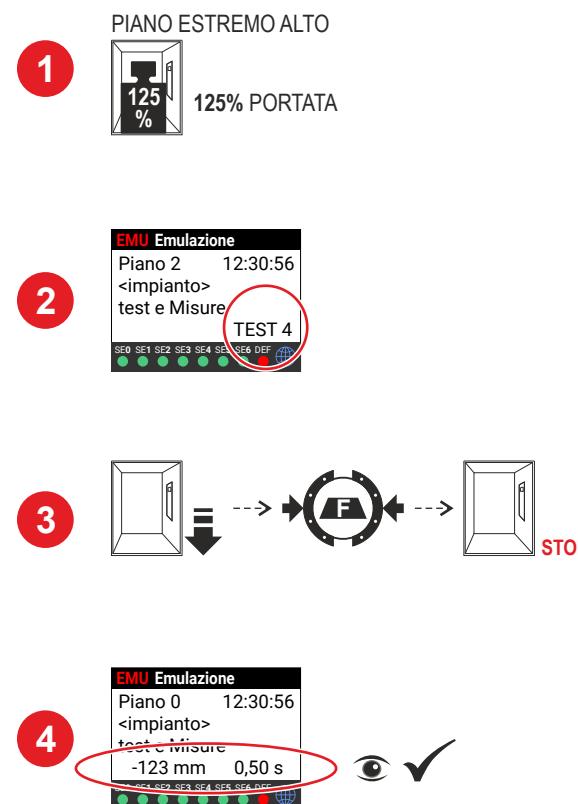


4 Ripetere 1 ÷ 3 ad ogni piano

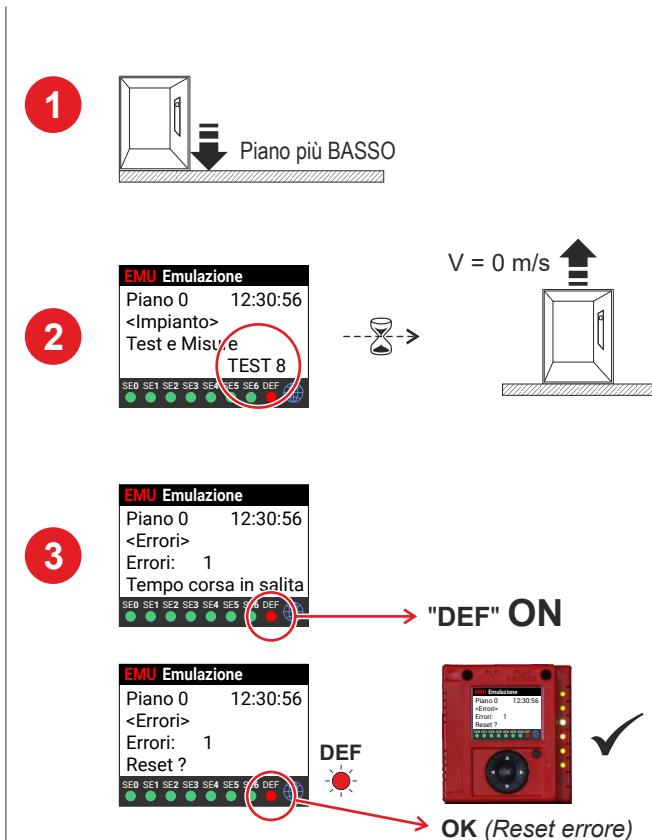
TEST BILANCIAMENTO IMPIANTO



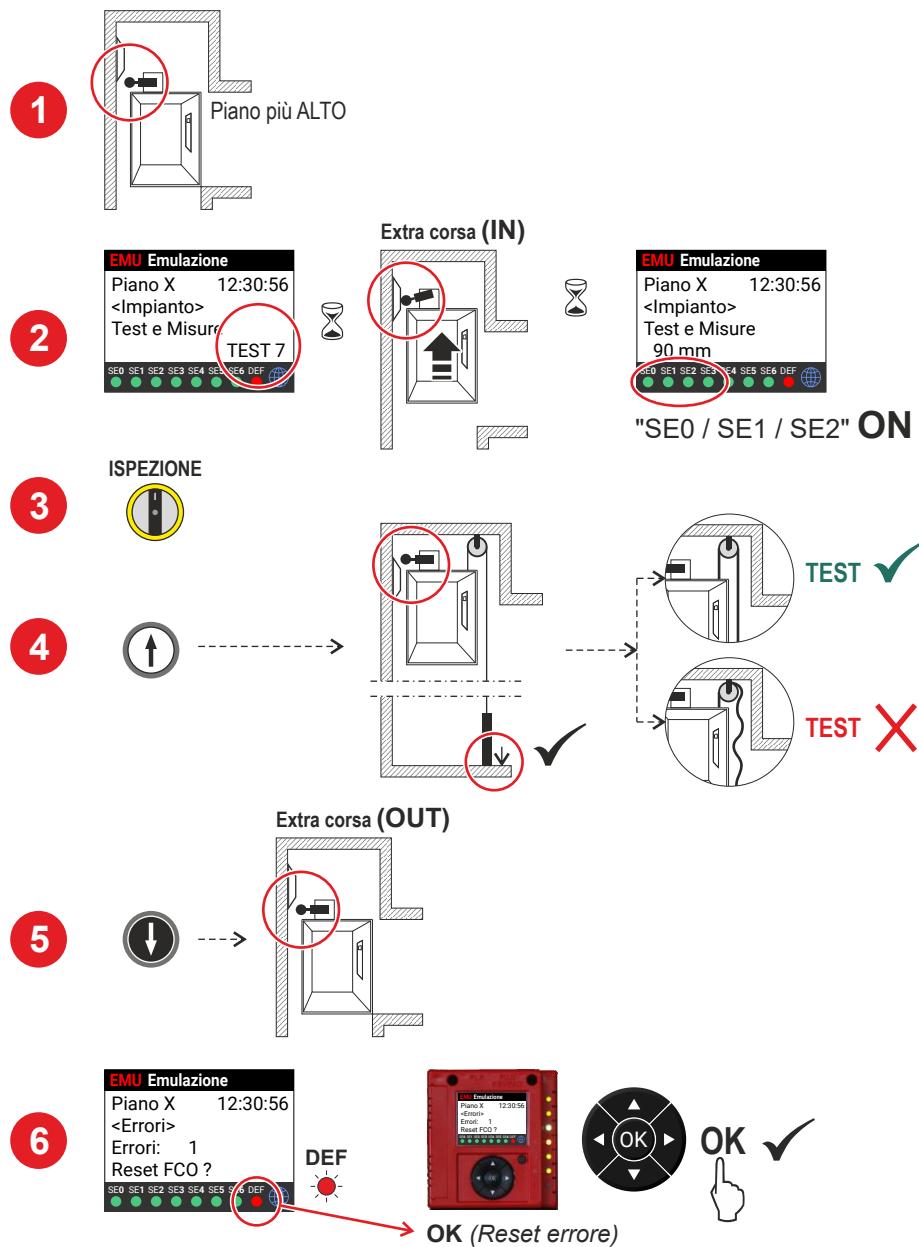
TEST DINAMICO FRENI



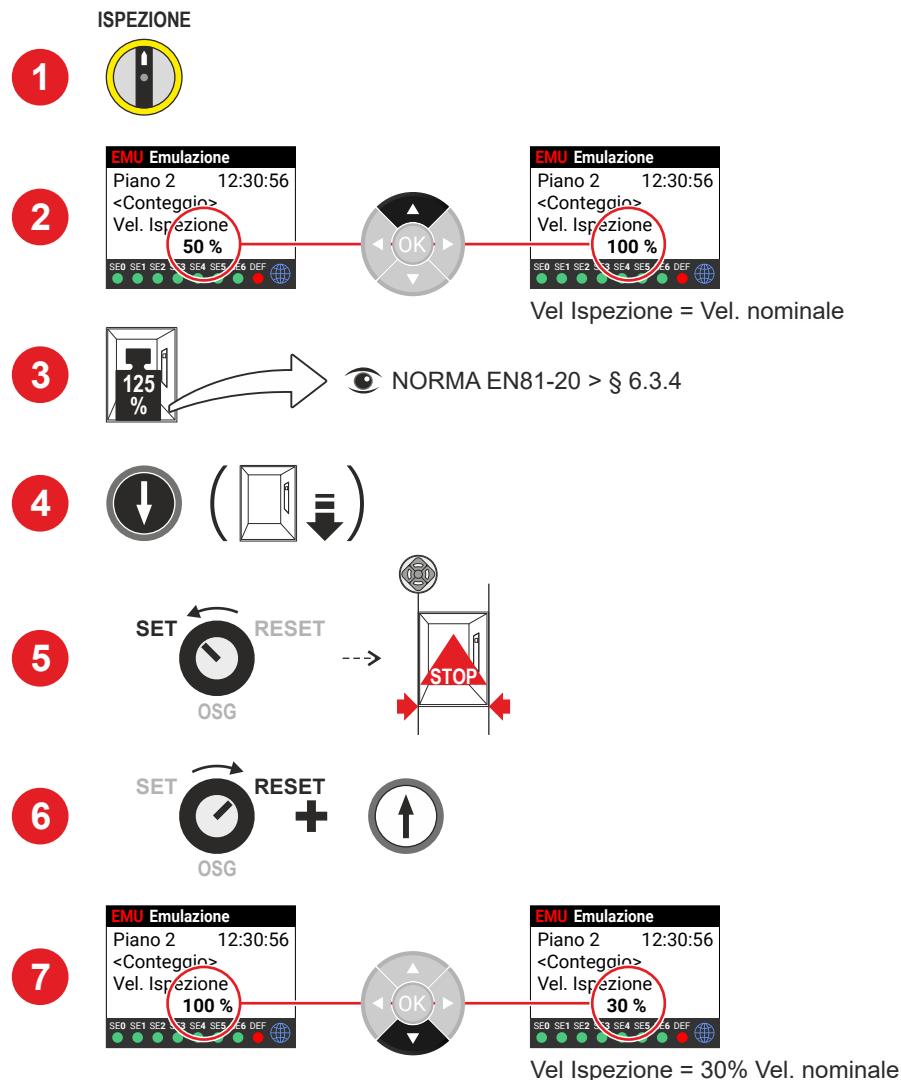
TEST TEMPO CORSA



TEST SCORRIMENTO FUNI



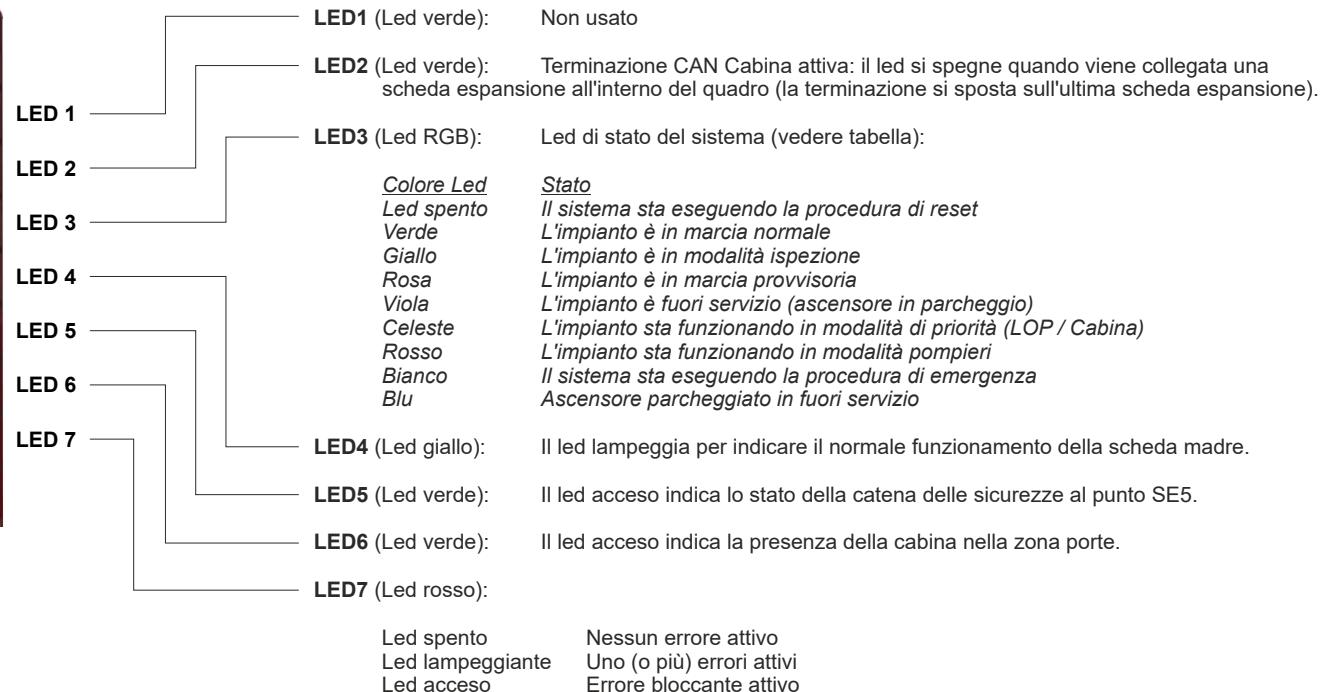
TEST LIMITATORE DI VELOCITA'



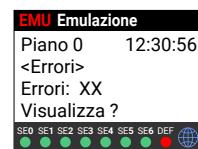
RISOLUZIONE DEI PROBLEMI DI BASE

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

1 Stato dei LED di diagnostica (solo VVVF)



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'cabina 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

1

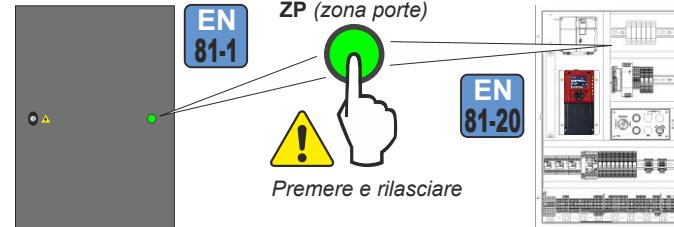
INTERRUTTORE
ALIMENTAZIONE
GENERALE

OFF



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.

2

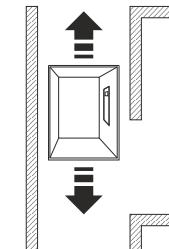


Premere e rilasciare



3

Aprire il freno mediante l'apposita leva sull'argano e allo stesso tempo girare il volantino nel senso di più facile movimento o minore sforzo.
Muovere la cabina fino a raggiungere il primo piano utile (spia verde accesa).



4

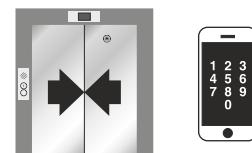


Interrompere la manovra all'accensione della spia verde ZP.

5



6



Durante e dopo la manovra a manuale assicurarsi che tutte le porte di piano siano chiuse e bloccate ed informare la ditta di manutenzione. Se l'impianto deve rimanere fuori servizio per un periodo superiore alle 14 ore, portare la cabina al piano più basso.

IMPOSTAZIONI AVANZATE



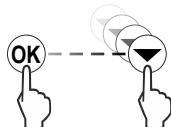
1

Stabilire la posizione del piano principale

OK



OK

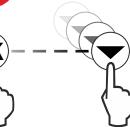


- Tutte le chiamate al di sotto di questo piano vengono servite solo verso l'alto (solo collettivo discesa).
- L'ascensore non utilizzato torna al Piano Principale dopo xx secondi (questo parametro può essere impostato nel menu "Funzioni Speciali > Ritorno automatico").

2

Impostare data / ora

OK



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

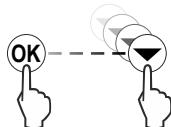
3

Impostare un piano protetto

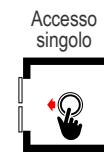
OK



OK



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).



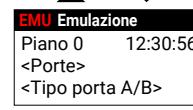
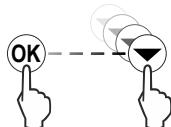
4

Modifica dell'assegnazione delle porte

OK



OK

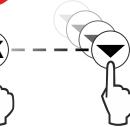


- Porte manuali ai piani / porte manuali in cabina o assenti.
- Porte manuali ai piani / porte autonome in cabina.
- Porte manuali ai piani / porte automatiche in cabina.
- Porte automatiche ai piani ed in cabina.

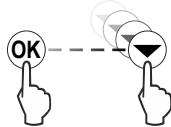
5

Regolazione dei parametri delle porte

OK



OK



Nel menu "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 Monachele, 84/C • 00071 POMEZIA (ROMA) - ITALIA
Tel. +39 06930251 • www.dmg.it