

# JUNIOR 4.0

## *VVVF Geared*

**Guida rapida di installazione**

*Italiano*

V 2.5

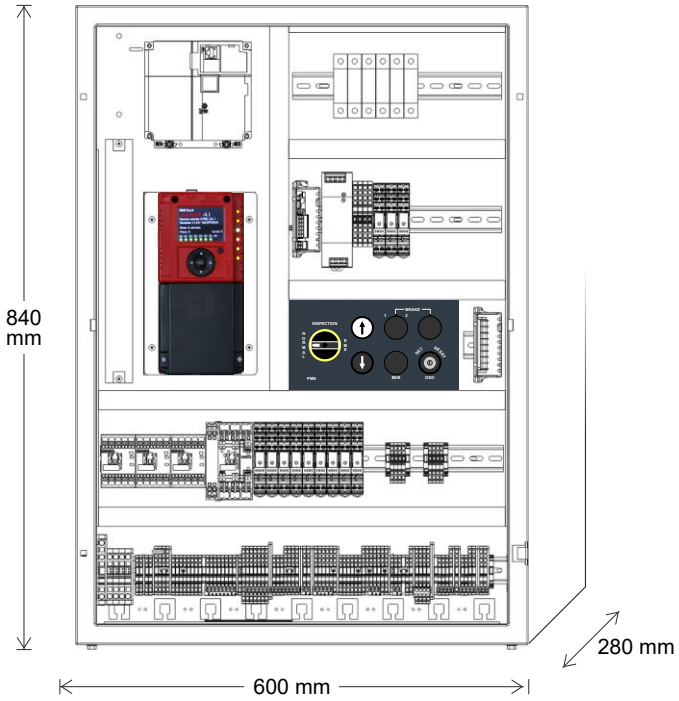
# INDICE


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 ELETTROSERRATURA . . . . . pg. 15
COLLEGAMENTO OPERATORE PORTE DI CABINA . . . . . pg. 16
COLLEGAMENTO BARRIERA DI CELLULE . . . . . pg. 20
COLLEGAMENTO OPERATORE PORTE DI PIANO . . . . . pg. 21
SISTEMA DI CONTEGGIO . . . . . pg. 22
COLLEGAMENTO LUCI CABINA . . . . . pg. 24
COLLEGAMENTO PULSANTIERA CON SELETTORE DI ISPEZIONE . . . . . pg. 27
INSTALLAZIONE PULSANTIERA DI CABINA . . . . . pg. 28
INSTALLAZIONE PULSANTIERE DI PIANO . . . . . pg. 29
PROGRAMMAZIONE BDU . . . . . pg. 30
INSTALLAZIONE DEL TELEFONO DI EMERGENZA . . . . . pg. 31
INSTALLAZIONE DEL PESACARICO LLEC7 . . . . . pg. 33

FASE 2 **MARCIA NORMALE E REGOLAZIONI IMPIANTO . . . . . pg. 34**
MESSA IN MARCIA NORMALE . . . . . pg. 34
REGOLAZIONE DELLA PRECISIONE DI ARRESTO . . . . . pg. 35
CONNETTIVITA' (FUSION APP) . . . . . pg. 36
TEST E MISURE . . . . . pg. 38
RISOLUZIONE DEI PROBLEMI DI BASE . . . . . pg. 41
MANOVRA DI SOCCORSO PER IMPIANTI ELETTRICI . . . . . pg. 42
IMPOSTAZIONI AVANZATE . . . . . pg. 43

# JUNIOR 4.0 - SISTEMA ELETTRICO PER HOMELIFTS




**Geared: 1,5kW**

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.

## 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 ei 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.

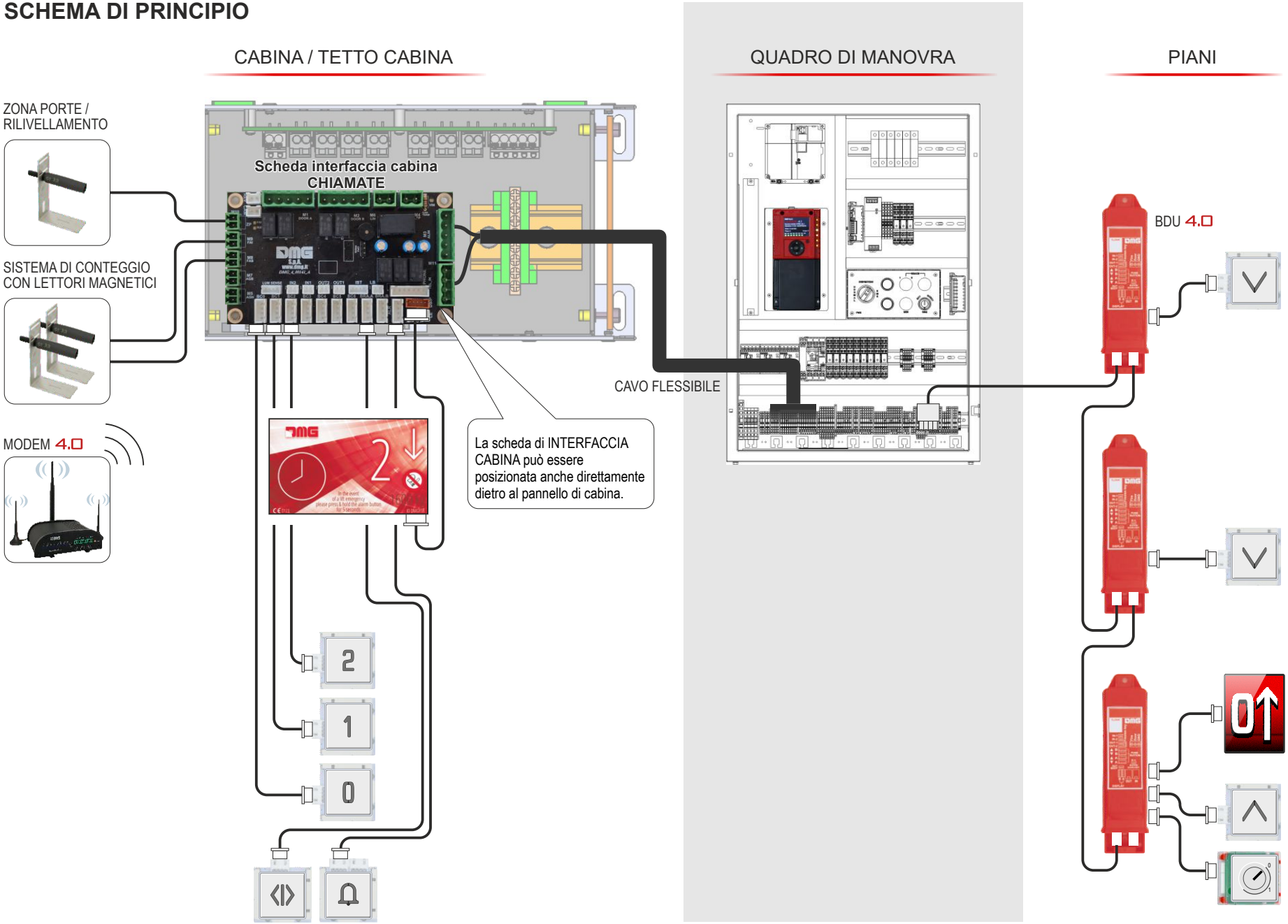
In caso di guasto, il dispositivo deve essere sostituito, non deve essere aperto o riparato.

## 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.
In caso di presenza di Inverter LM2A/C, riavviare il quadro di manovra una volta l'anno.
Le batterie devono essere sostituite dopo 2 anni dalla data di consegna del quadro. La carica delle batterie è garantita dal quadro acceso.
In caso di sostituzione dei componenti, fare riferimento ai modelli dei componenti indicati nello schema elettrico fornito con il quadro di manovra.

*Tutti i prodotti e i nomi di aziende menzionati nel presente manuale sono marchi o marchi registrati dei rispettivi titolari.*
*Le informazioni contenute in questo manuale possono variare senza preavviso per miglioramenti apportati.*

## SCHEMA DI PRINCIPIO



# COMPONENTI DEL SISTEMA

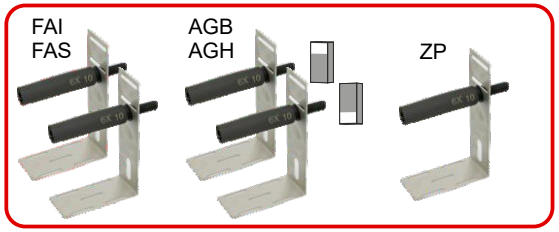
## TETTO CABINA



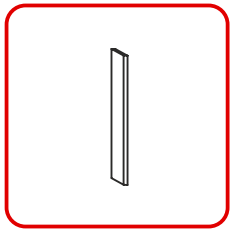
**QJ4.CTBOXS**
*Schede interfaccia cabina (su scatola TOC)*



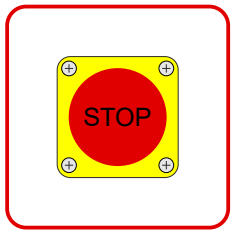
**QJ4.C32CW**
*Kit cavo flessibile (x m)*




**QJ4.CTKIMP.H5**
*Sistema di conteggio con lettori magnetici + zona porte / rilivellamento + impulsori di prossimità per reset alto/basso e magneti*



**QJ4.SHCAL100**
*1 magnete*
**QJ4.KSHCAL** (porte manuali)
*1 x 200mm*
*4 x 150 mm*




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

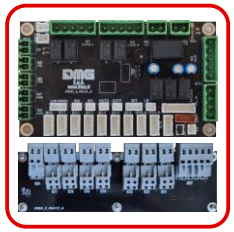



**QJ4.CTPM**
*Pulsantiera con selettore d'ispezione*




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

## CABINA



**QJ4.CTSTI**
*Schede interfaccia cabina (dietro la pulsantiera di cabina)*

## VANO



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



**QJ4.SHP_ / QJ4.SHC_**
*Catena delle sicurezze (porte / fondo fossa)*



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



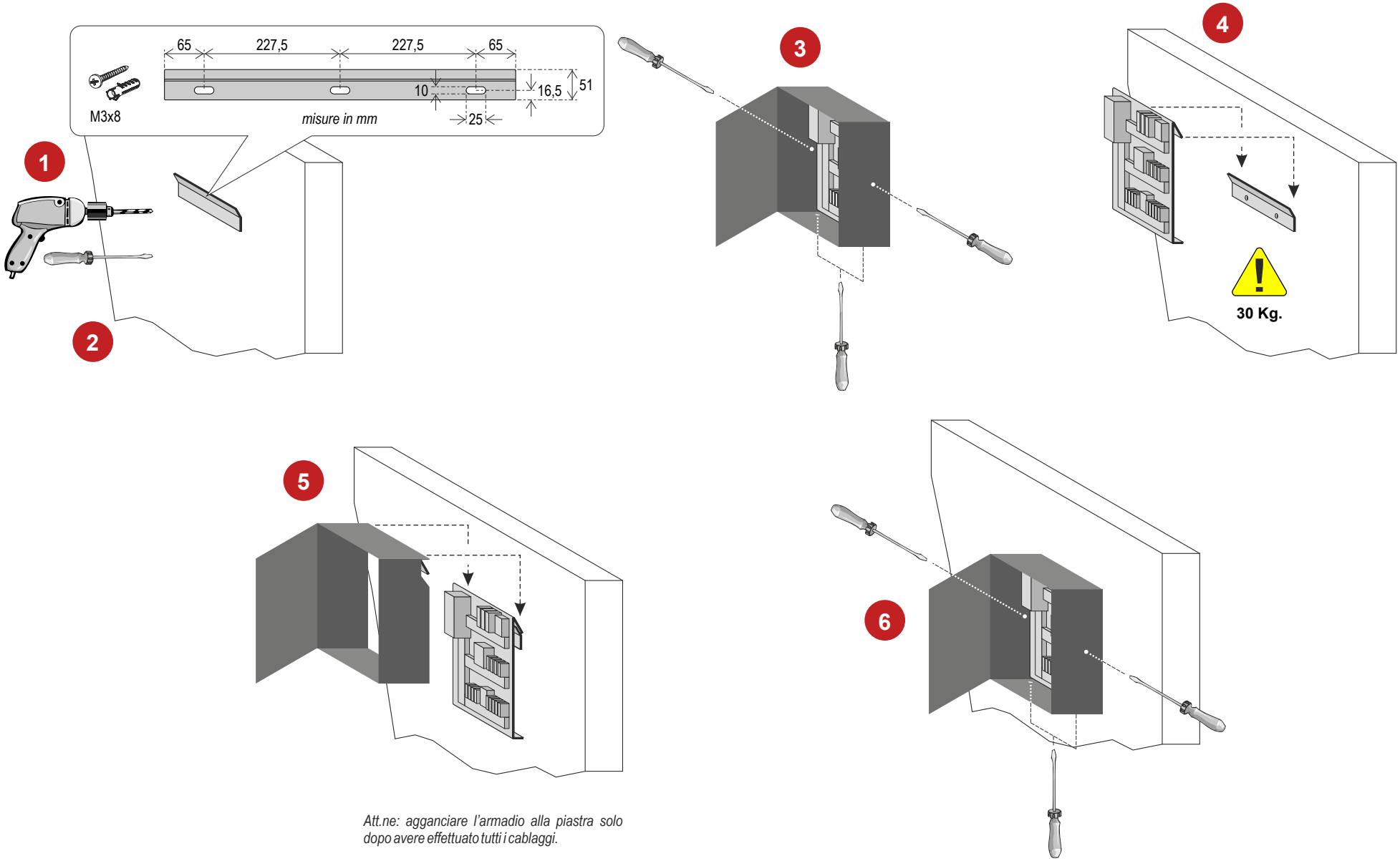
**C40.BDU**
*Interfaccia di piano (BDU)*



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

# FASE 0 - INSTALLAZIONE DEGLI ELEMENTI PRINCIPALI

## INSTALLAZIONE DEL QUADRO

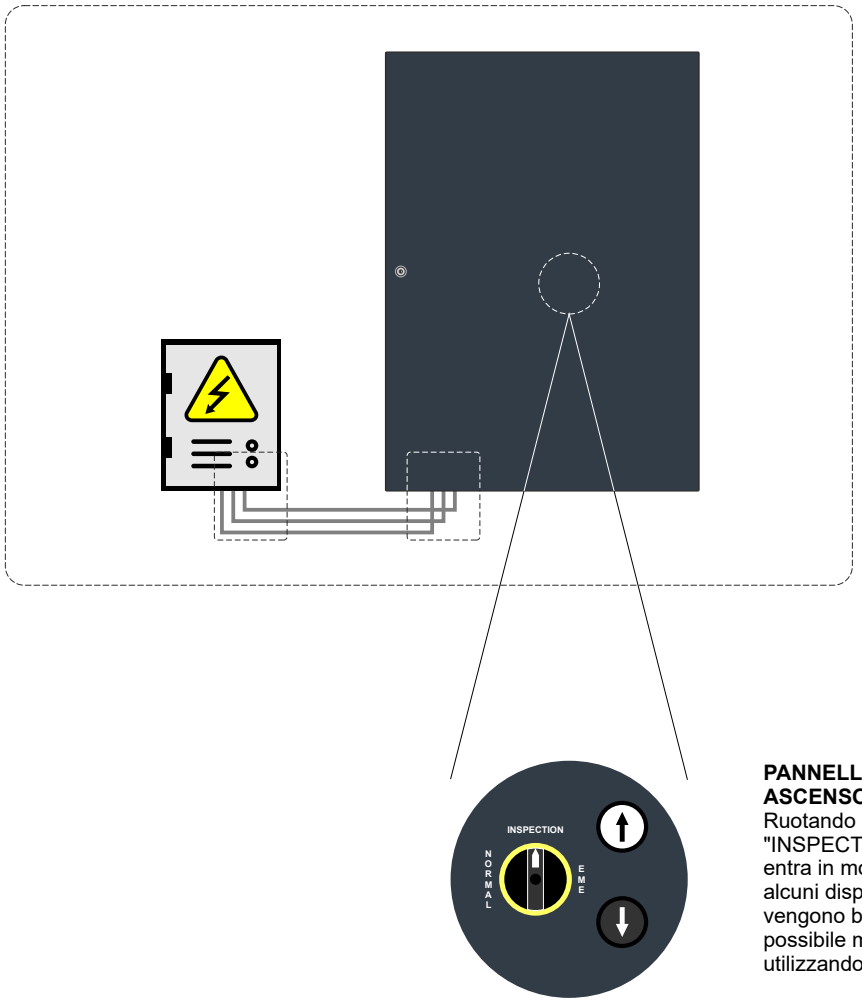


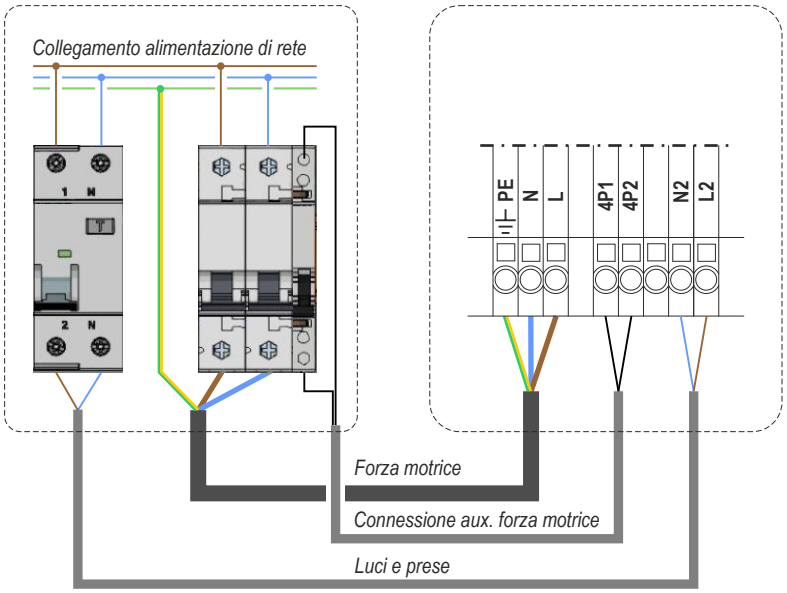

*Att.ne: agganciare l'armadio alla piastra solo dopo avere effettuato tutti i cablaggi.*

## COLLEGAMENTO ALIMENTAZIONE DI RETE

MONOFASE

230V 50-60Hz



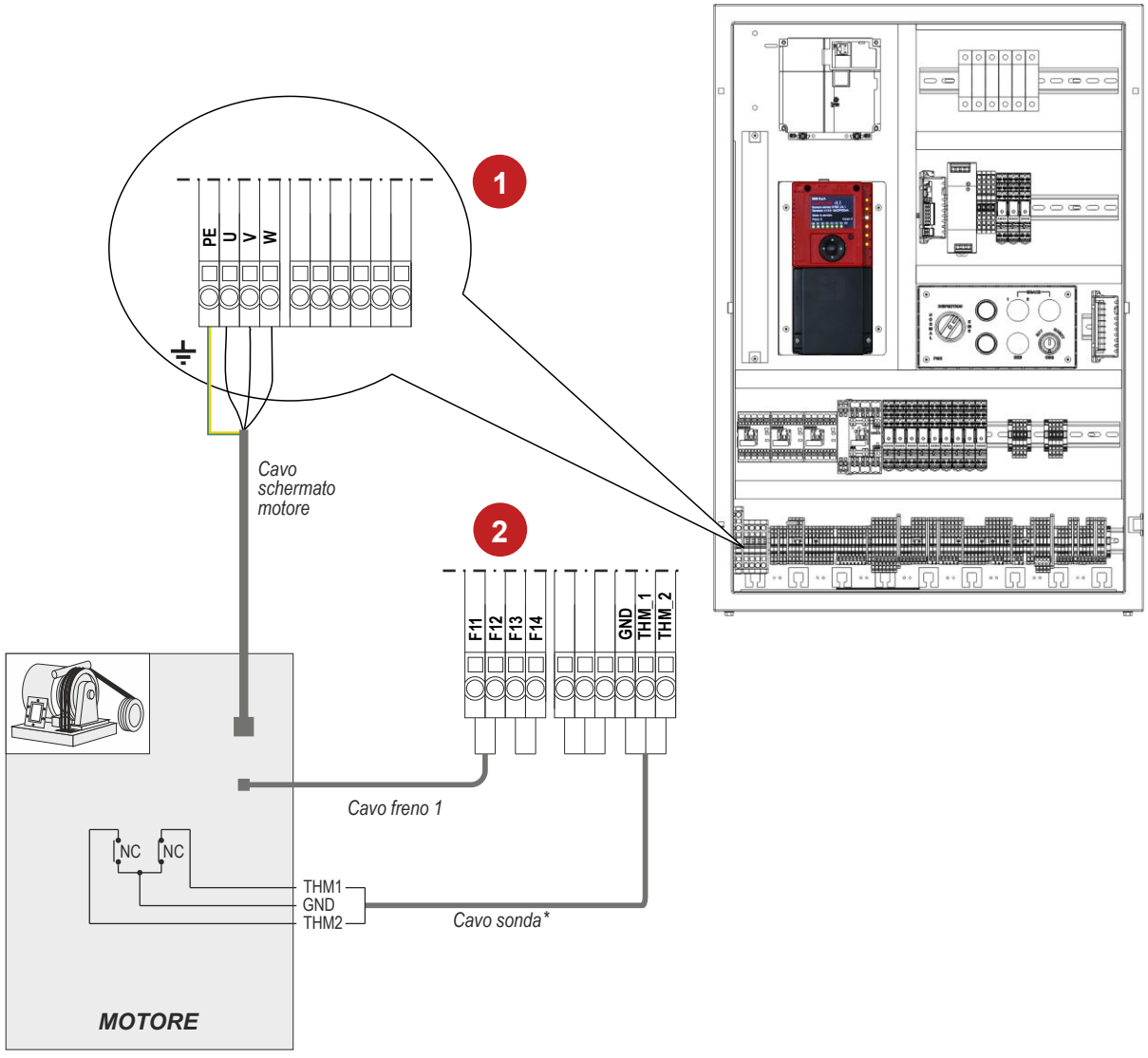






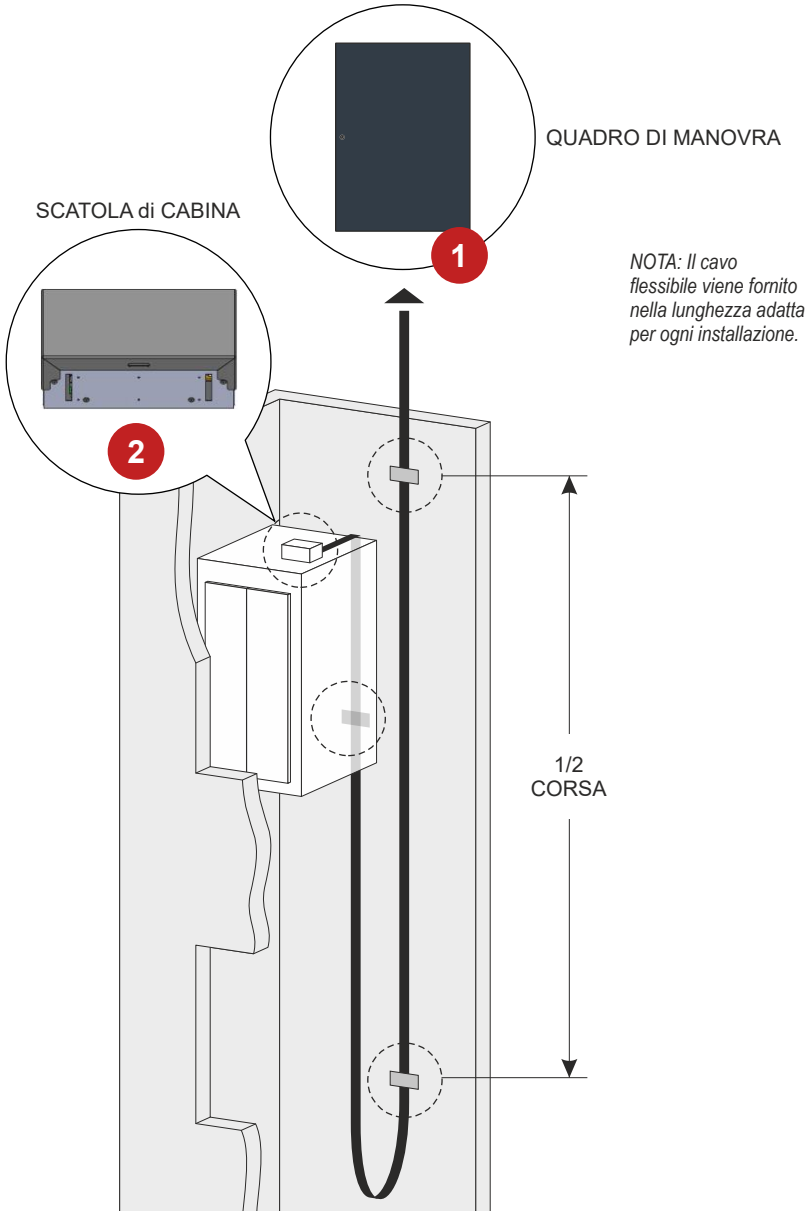
**PANNELLO DI RICHIAMO ASCENSORE**
Ruotando il selettore su "INSPECTION", l'ascensore entra in modalità operativa in cui alcuni dispositivi di sicurezza vengono by-passati ed è possibile muovere la cabina utilizzando i pulsanti su/giù.

## COLLEGAMENTO USCITE MOTORE



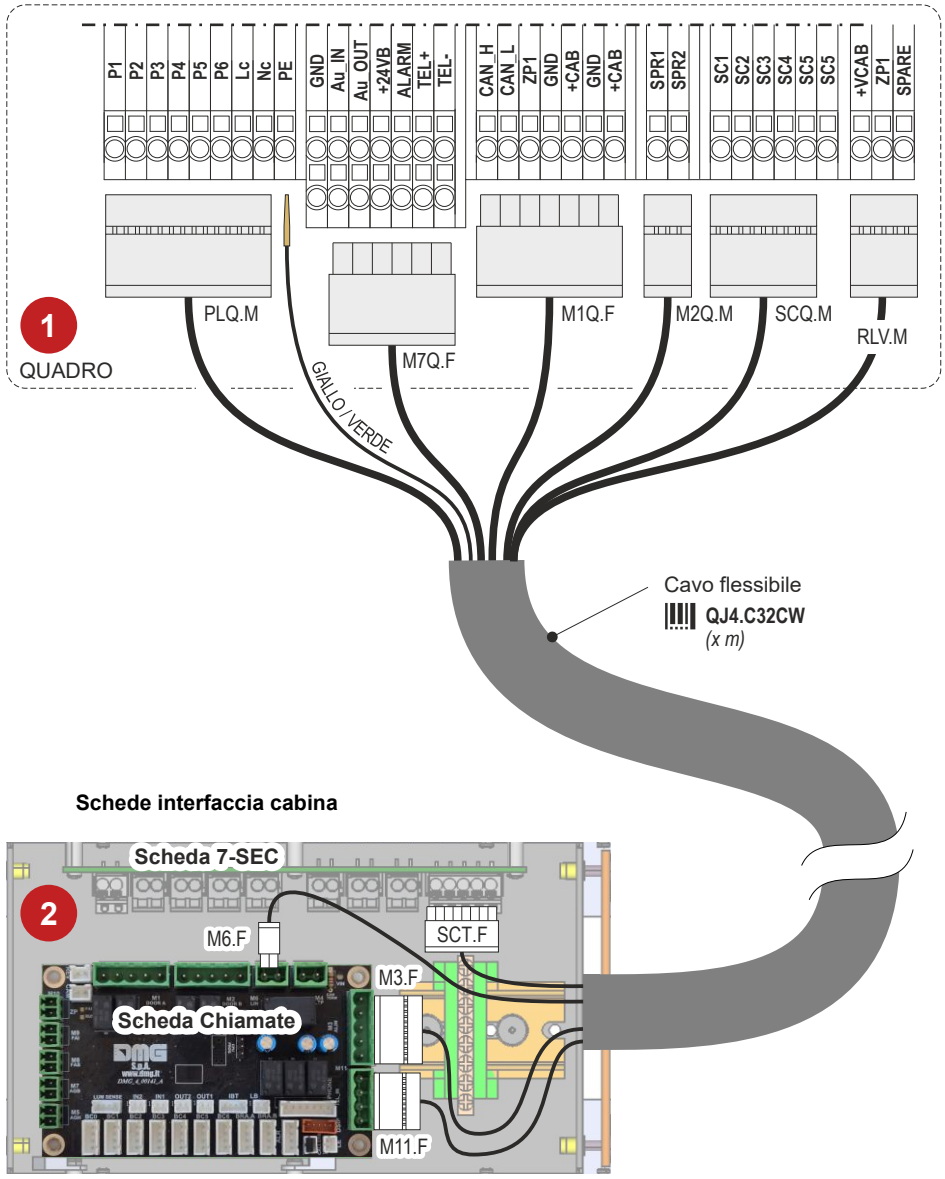

** In assenza di termistori, ponticellare GND THM1 THM2*

## FISSAGGIO DEL CAVO FLESSIBILE




*NOTA: Il cavo flessibile viene fornito nella lunghezza adatta per ogni installazione.*

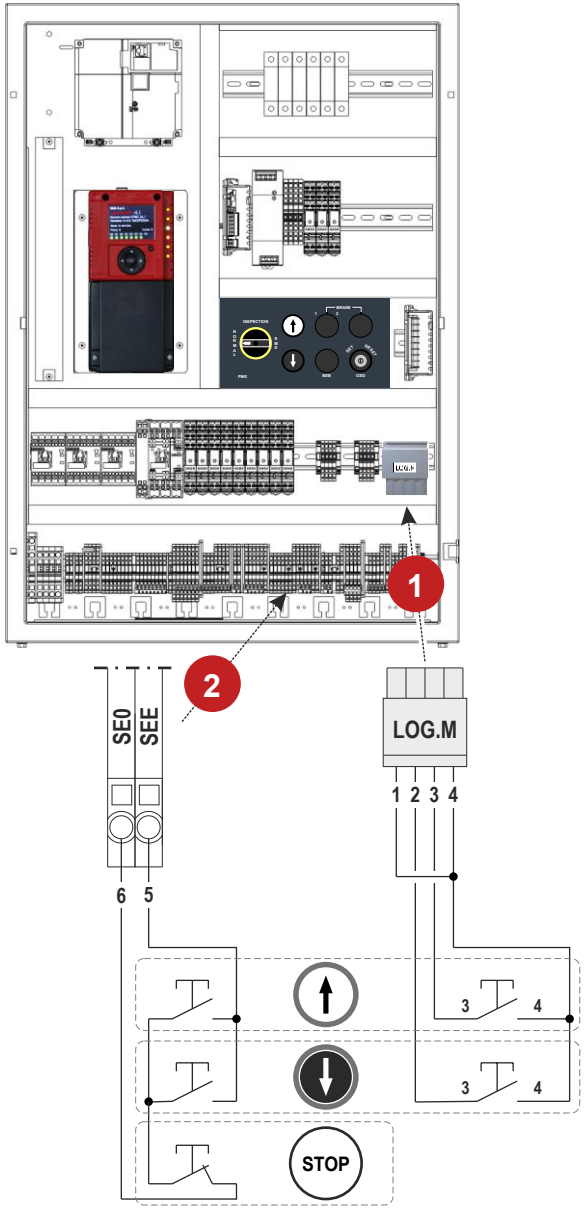
## COLLEGAMENTO DEL CAVO FLESSIBILE ALLA SCHEDA INTERFACCIA DI CABINA




**Schede interfaccia cabina**

# FASE 1 - MARCIA PROVVISORIA E COLLEGAMENTI ELETTRICI

## MARCIA PROVVISORIA




3




Dare alimentazione al quadro

4



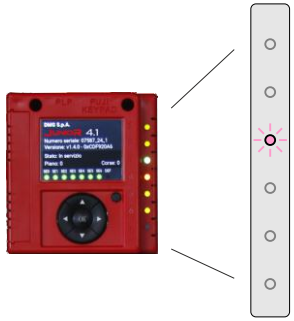






Per partire dalla schermata iniziale del menu potrebbe essere necessario premere (o tenere premuto) ESC più volte.

Tutti i display, se già installati, mostreranno "P" sullo schermo.

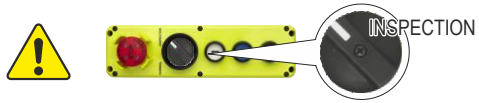


✓ LED3
Verificare che il LED rosa si accenda

# AUTOAPPRENDIMENTO DATI MOTORE

*- Motori MRL GEARED -*

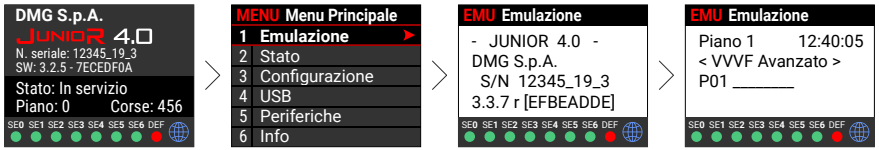
**1**




**2**



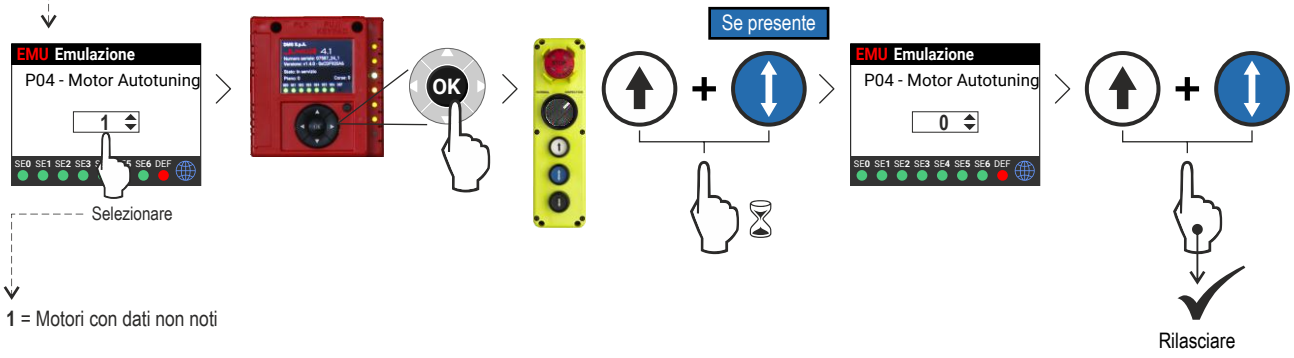



| VVVF Fuji | |
|---|---|
| P01 - Motor poles | --->>> Inserire il numero di poli del motore |
| F03 - Maximum speed | --->>> Inserire la velocità max del motore (RPM) |
| F04 - Rated Speed | --->>> Inserire la velocità nominale del motore (Hz) |
| F05 - Rated Voltage | --->>> Inserire la tensione nominale del motore |
| P03 - Motor Rated Cur | --->>> Inserire la corrente nominale del motore |
| P02 - Motor Rated Cap | --->>> Inserire la potenza nominale del motore |
| ACE INVERTER | |
| C05 - High speed | --->>> Impostare l'alta velocità in C05 (vedere targa motore) |
| C10 - Middle speed | --->>> Impostare velocità ispezione/intermedia in C10 |
| C08 - Creep speed | --->>> Impostare la bassa velocità in C08 (tipicamente il 10% di C05) |
| P04 - Motor Autotuning | |

*Parametri normalmente preconfigurati se forniti in fase di ordine.*

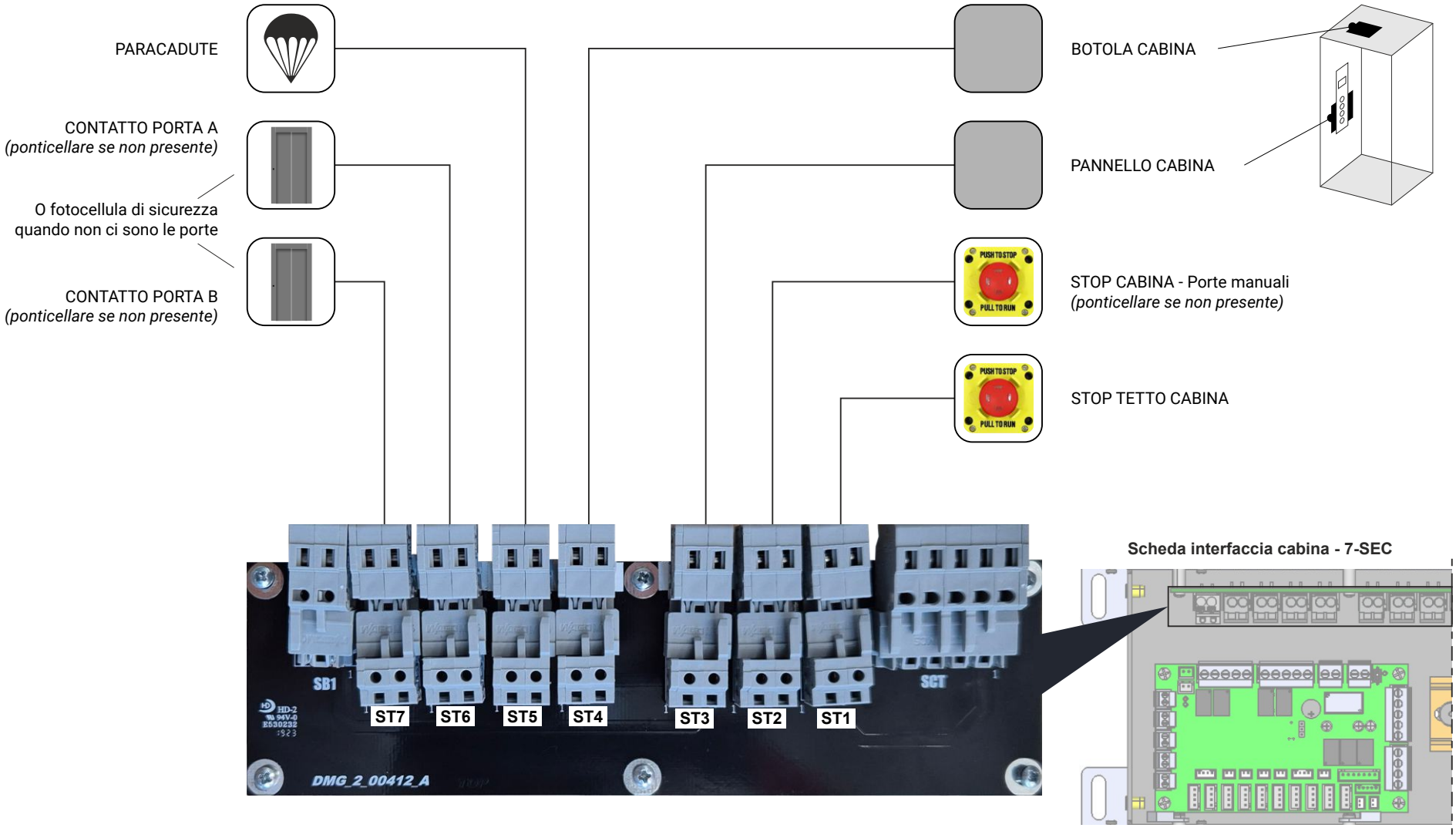
**3**



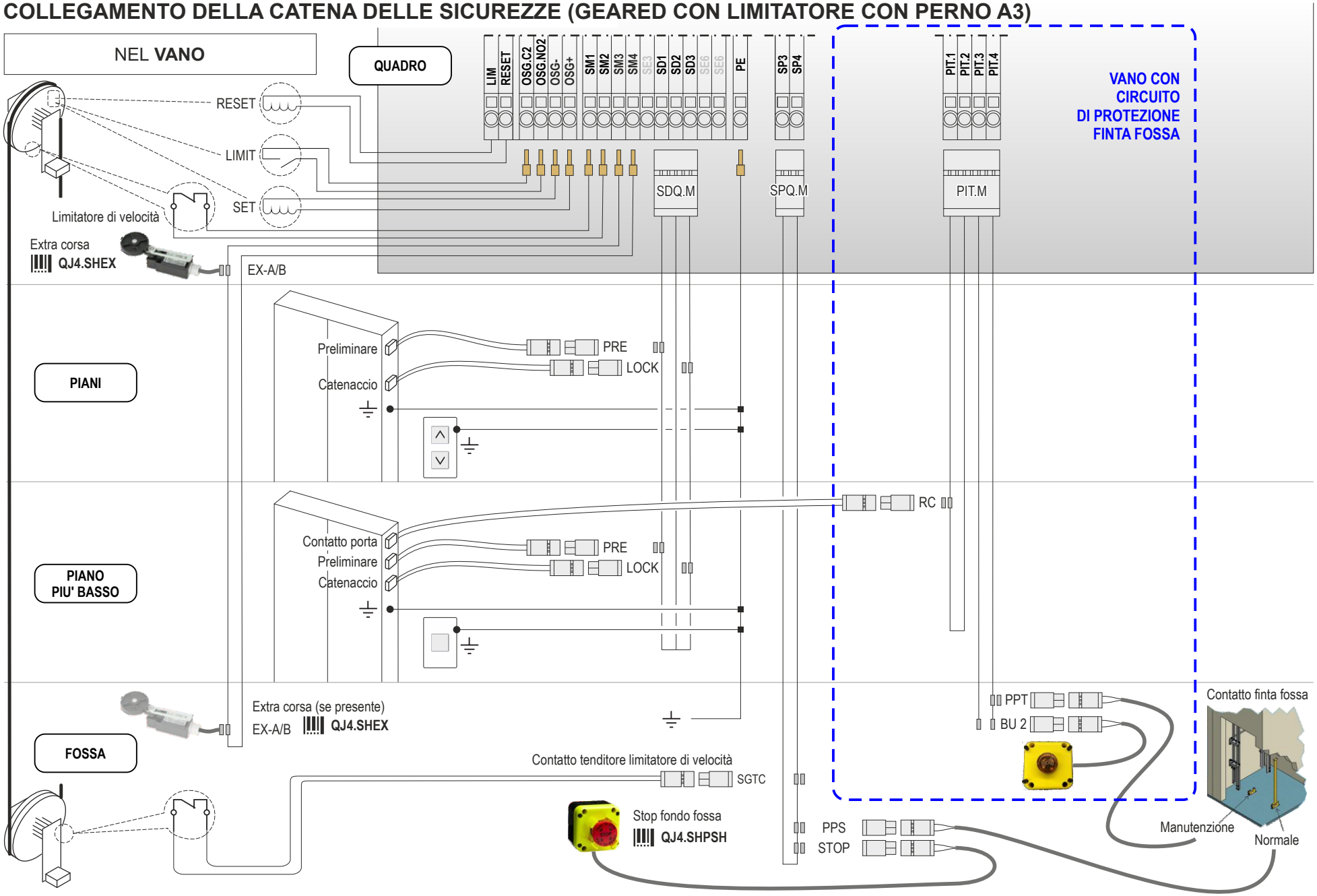

- In caso di anomalia nella procedura, l'errore viene registrato nel menù "ERRORI" (52=er7 - Errore VVVF - Sub xxx). In tal caso fare riferimento al troubleshooting per risolvere il problema, successivamente cancellare l'errore e ripetere la procedura.
- Al termine della procedura premere il pulsante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

## COLLEGAMENTO DELLA CATENA DELLE SICUREZZE

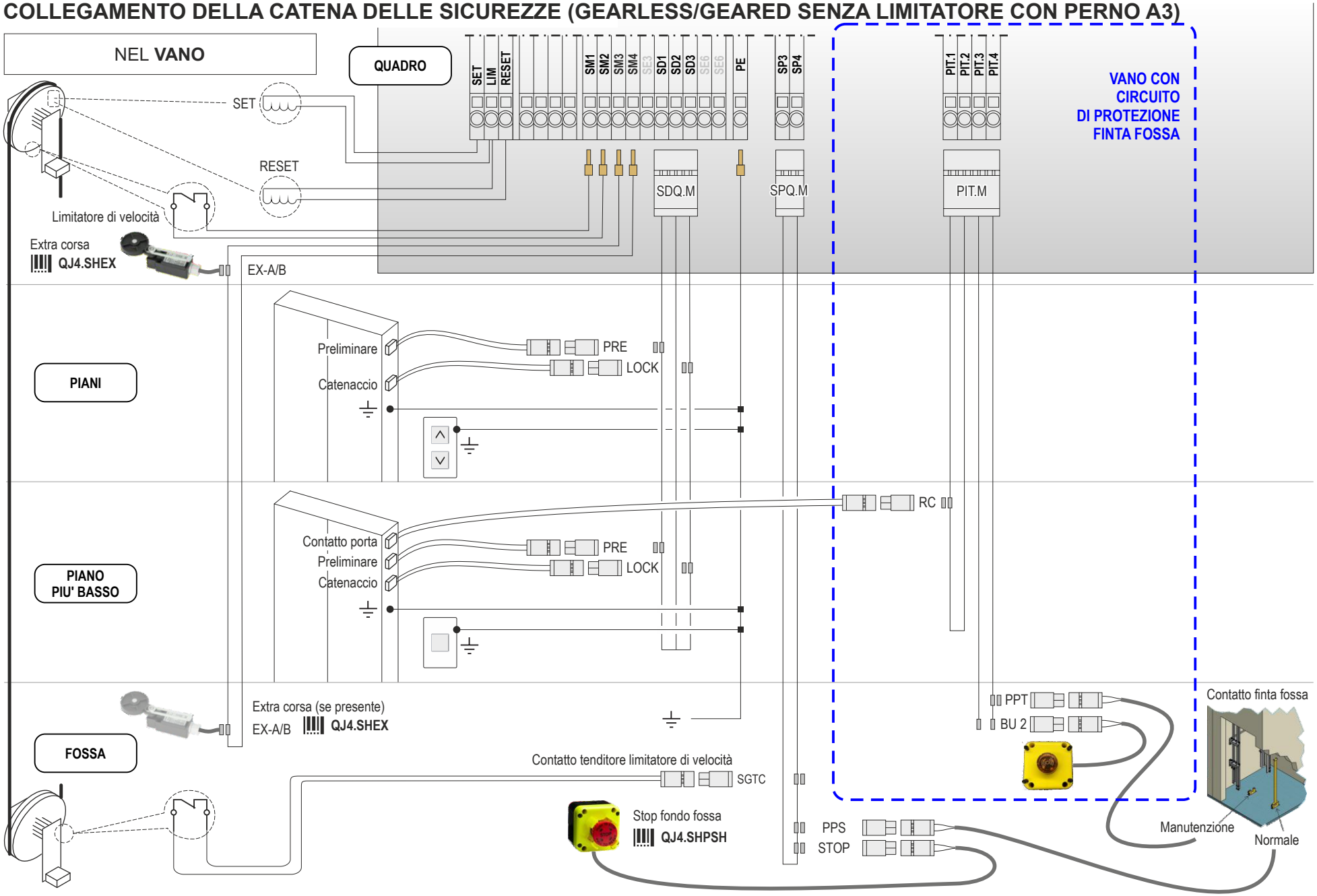
IN **CABINA**



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

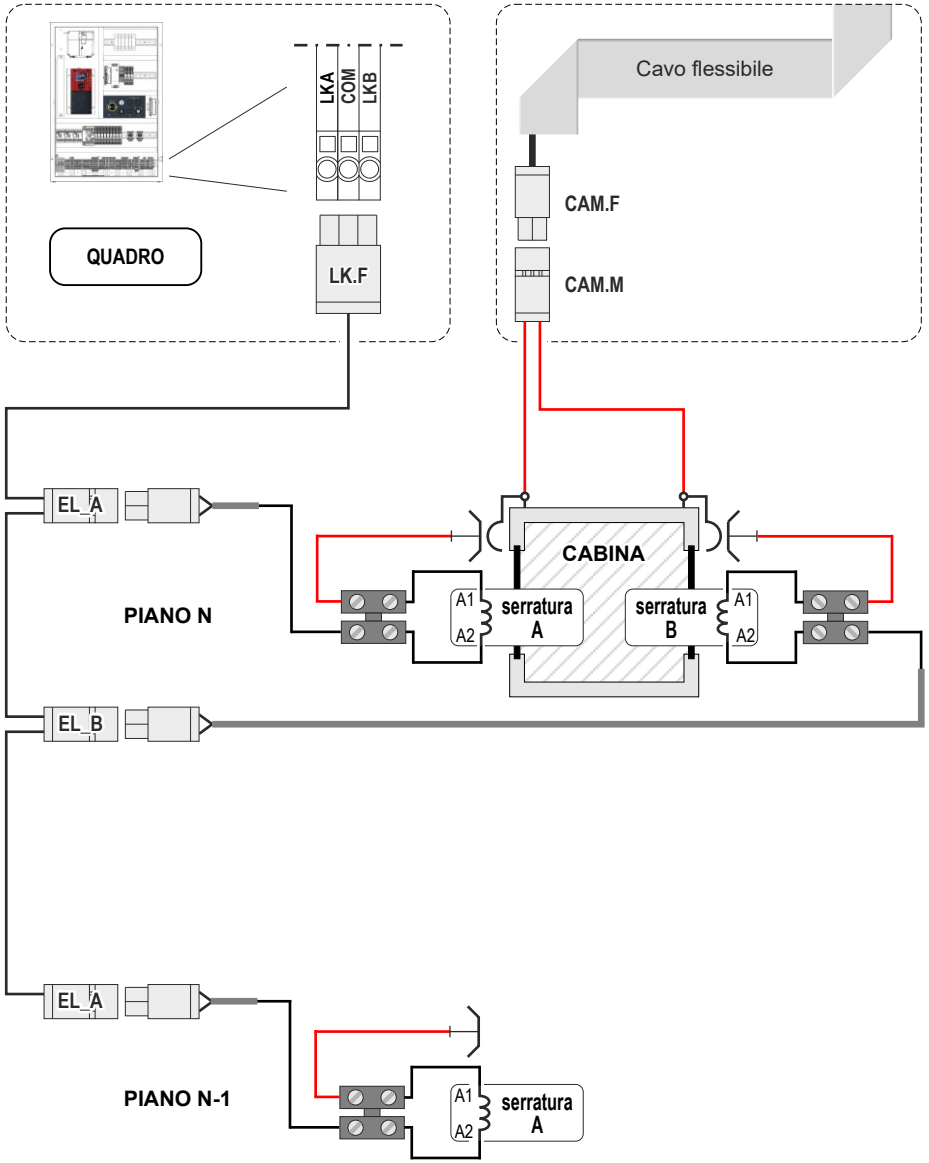


## COLLEGAMENTO DELLA CATENA DELLE SICUREZZE (GEARLESS/GEARED SENZA LIMITATORE CON PERNO A3)

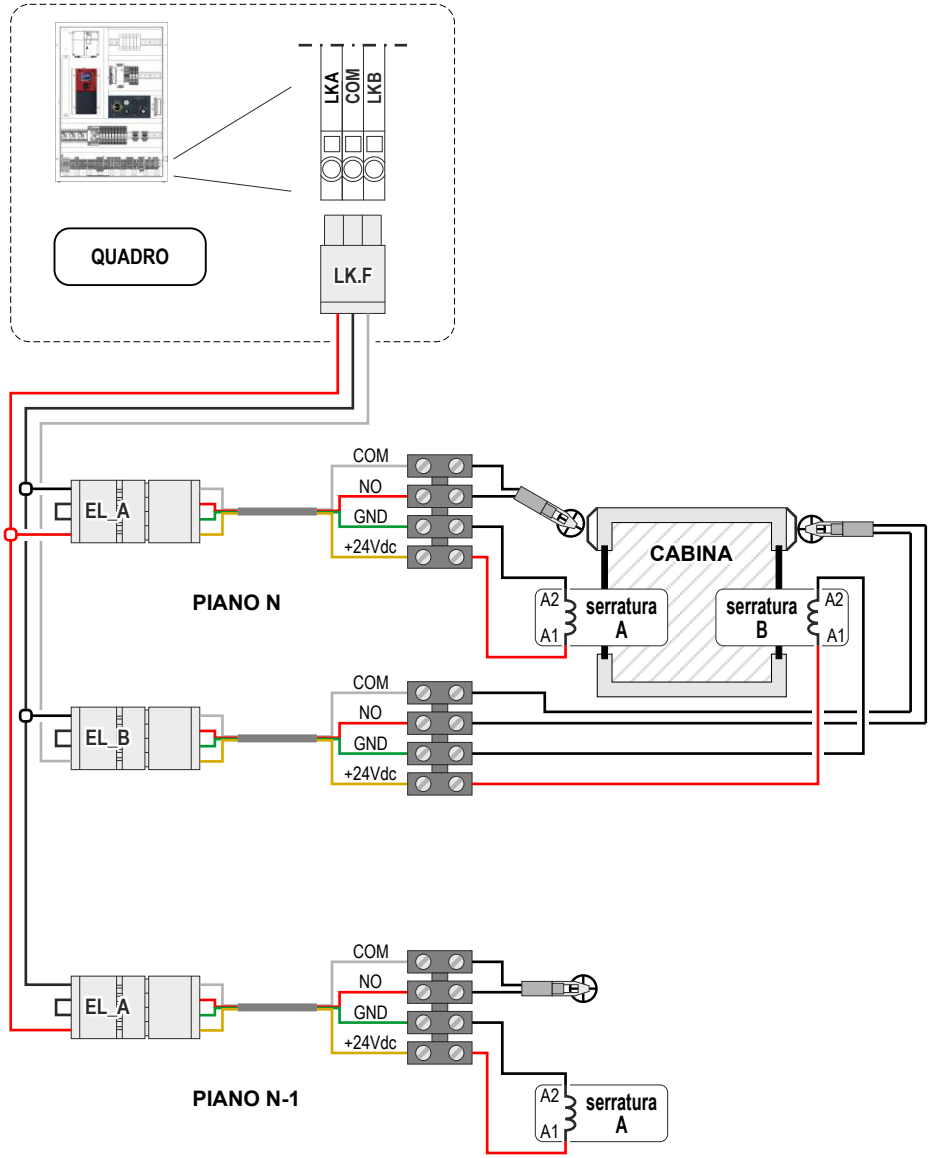


## COLLEGAMENTO ELETTROSERRATURA

ATTIVAZIONE DA CONTATTO STRISCIANTE

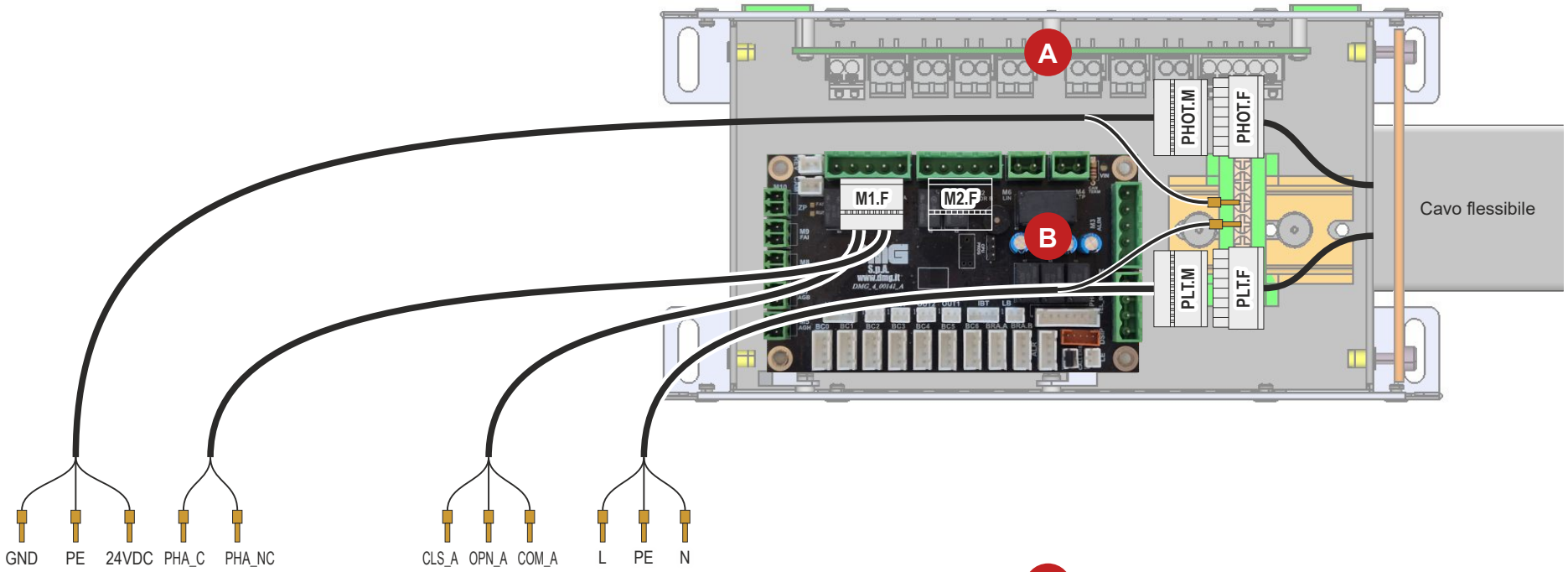


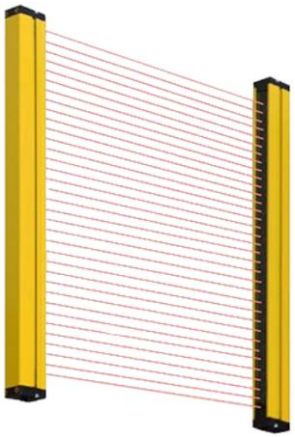

ATTIVAZIONE DA INVERTITORE

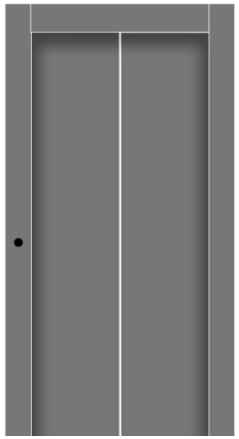


## COLLEGAMENTO OPERATORE PORTE DI CABINA

PORTE AUTOMATICHE



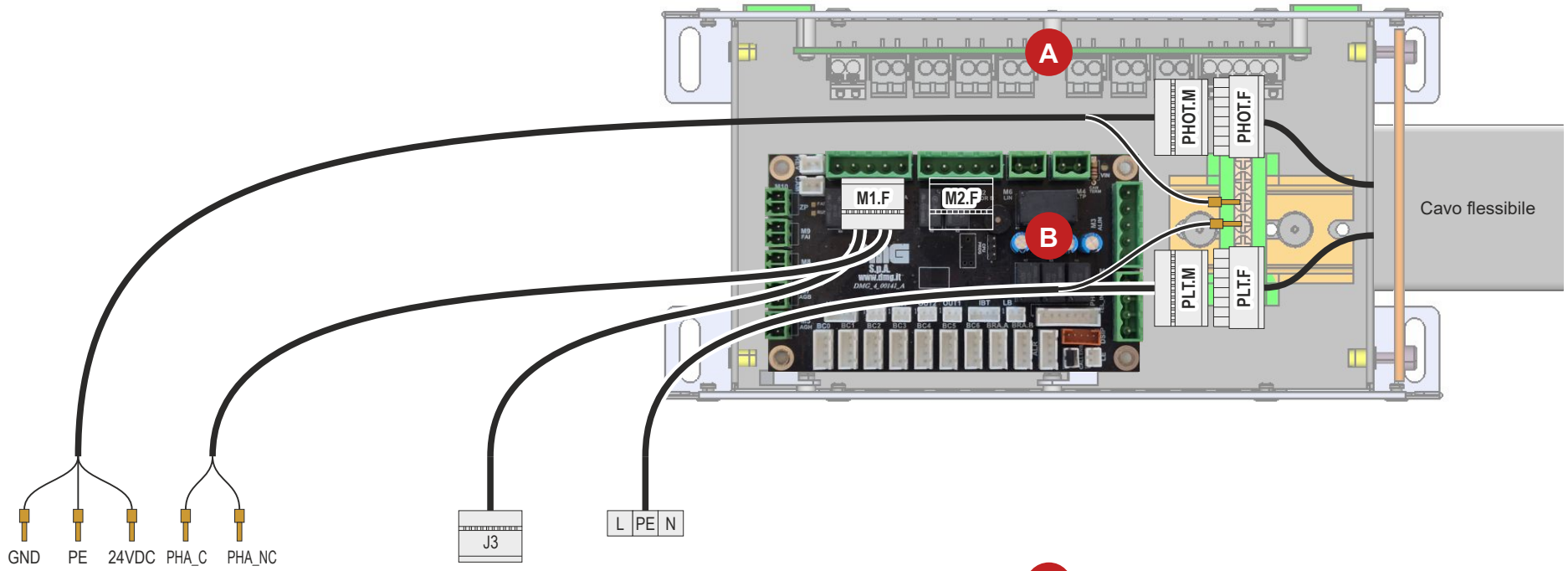


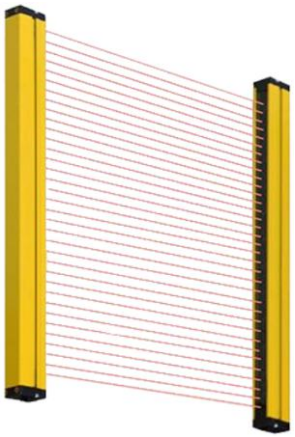
**A** Scheda interfaccia cabina - 7-SEC

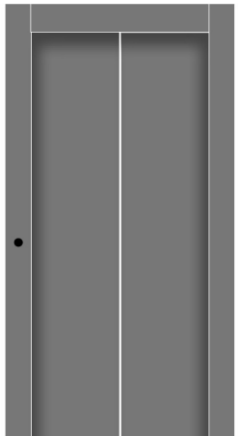
**B** Scheda interfaccia cabina - CHIAMATE

M2.F 2° accesso

AUTOMATICHE PRISMA



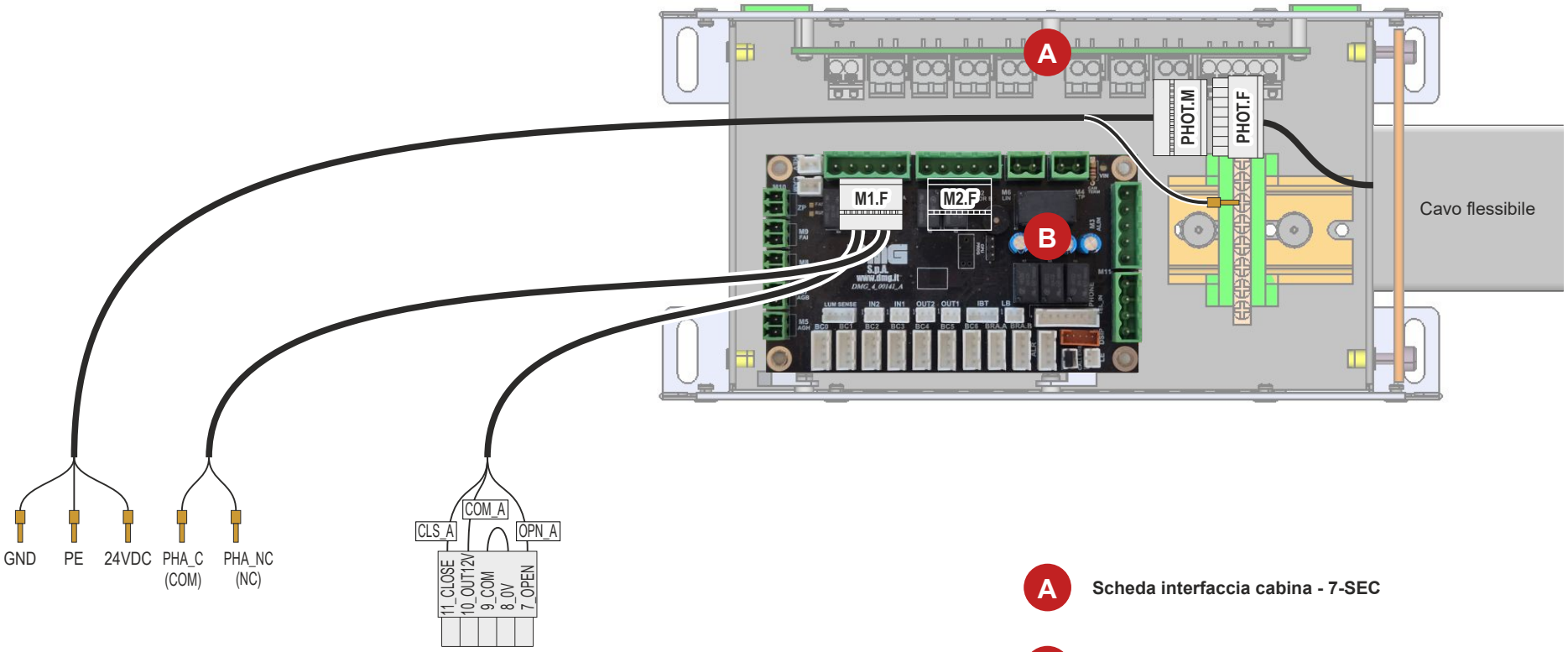


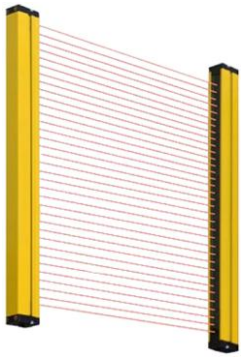
**A** Scheda interfaccia cabina - 7-SEC

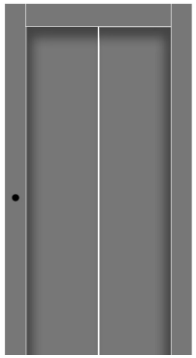
**B** Scheda interfaccia cabina - CHIAMATE

M2.F 2° accesso

AUTOMATICHE FERMATOR DC+ 24V



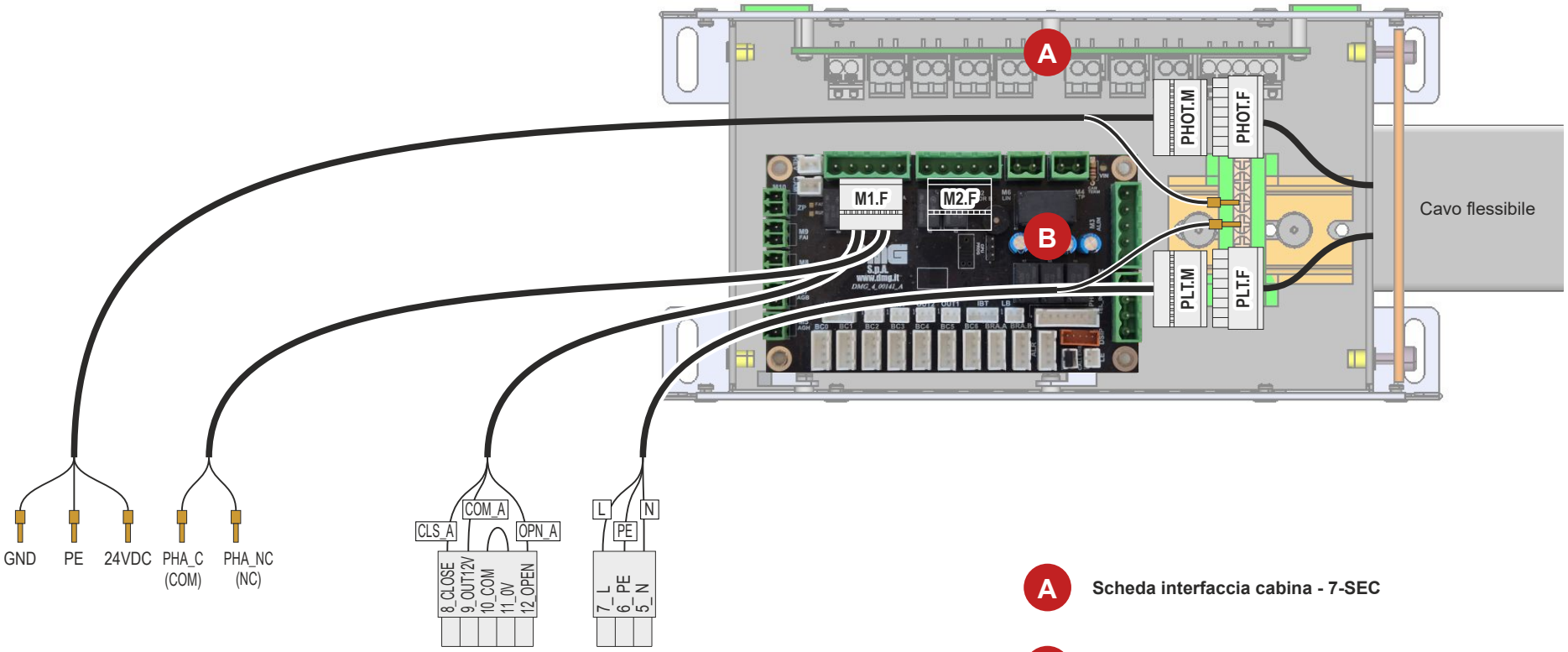


**A** **Scheda interfaccia cabina - 7-SEC**

**B** **Scheda interfaccia cabina - CHIAMATE**

M2.F **2° accesso**

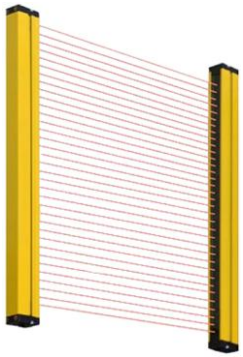
AUTOMATICHE FERMATOR VF5+

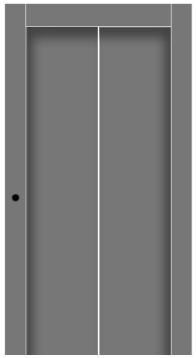



**A** **Scheda interfaccia cabina - 7-SEC**

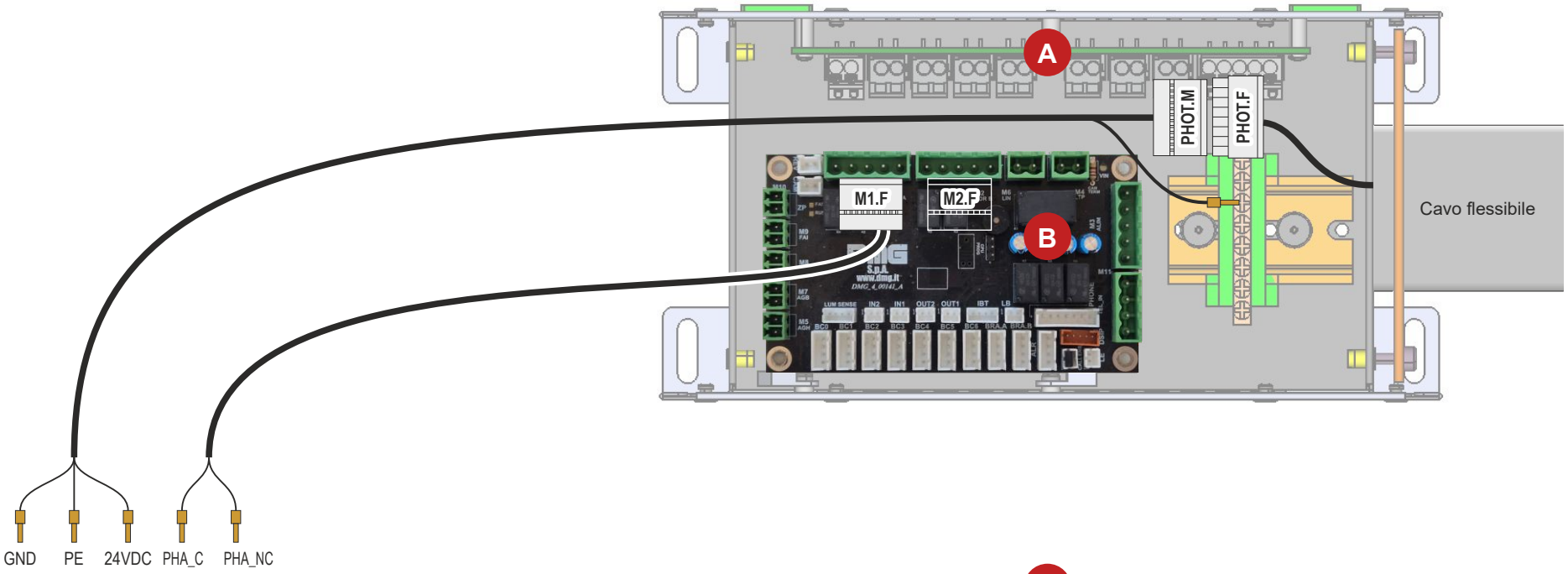
**B** **Scheda interfaccia cabina - CHIAMATE**

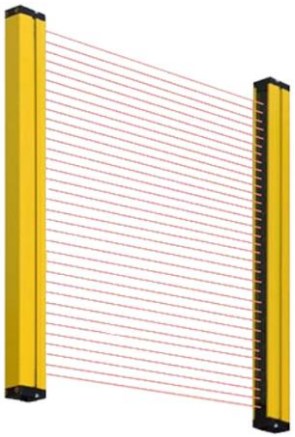
M2.F **2° accesso**





## COLLEGAMENTO BARRIERA DI CELLULE (SENZA OPERATORE PORTE)



Barriera di cellule
QJ4.EDDW194.024

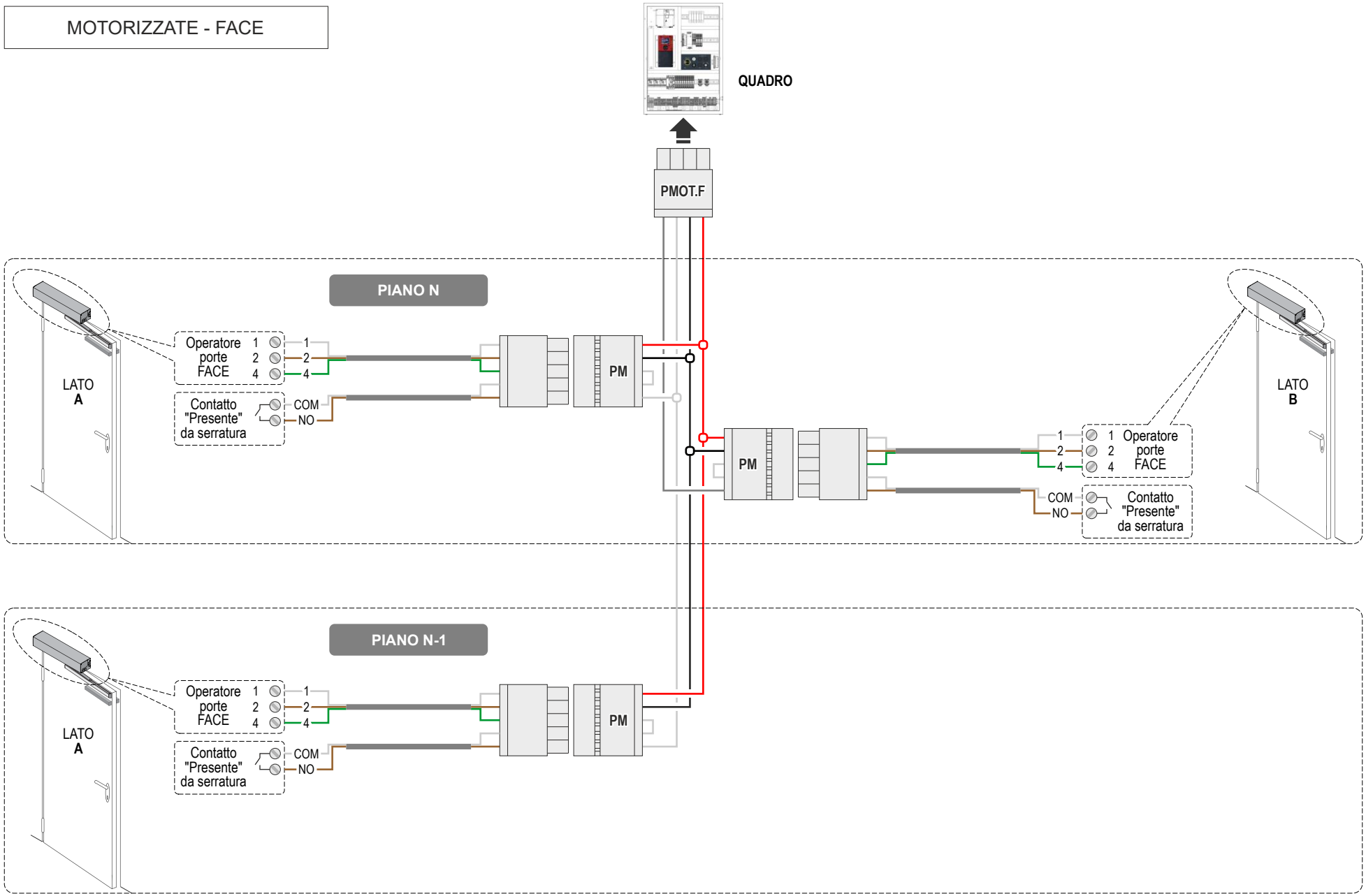
**A** Scheda interfaccia cabina - 7-SEC

**B** Scheda interfaccia cabina - CHIAMATE

M2.F 2° accesso

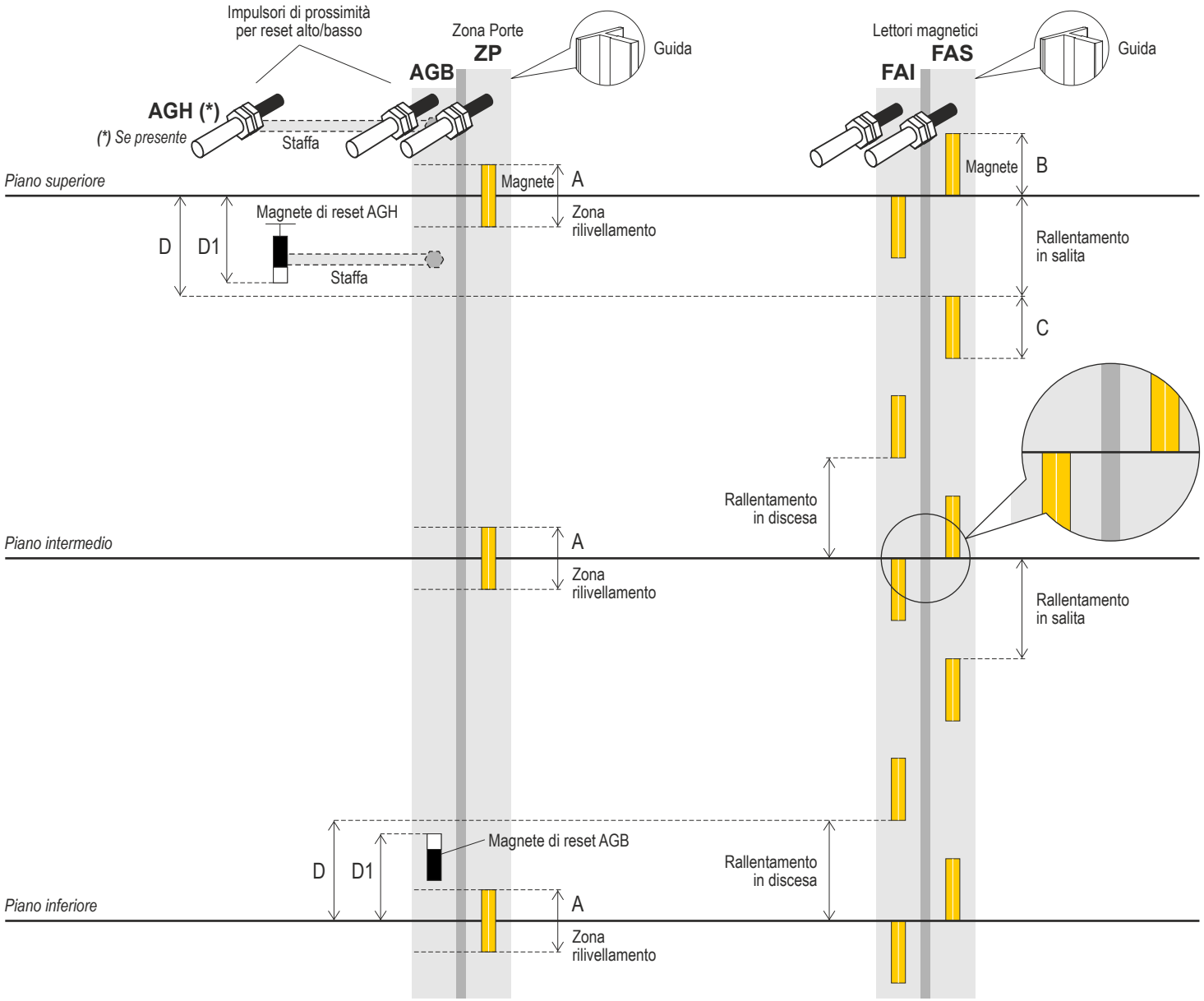
## COLLEGAMENTO OPERATORE PORTE DI PIANO

MOTORIZZATE - FACE



## SISTEMA DI CONTEGGIO

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




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

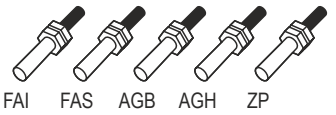
| Lunghezze (mm) | Lunghezze con pattino fisso |
|---|---|
| A = 100 | A = 200 |
| B = 100 | B = 150 |
| C = 100 | C = 150 |

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

**KIT di installazione**

**QJ4.CTKIMP.H5**

Lettori magnetici




Magneti di Reset




**QJ4.SHCAL100**

1 Magnete



**QJ4.SHSAFCR**

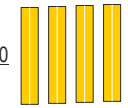
1 Staffa (opzionale)



**QJ4.KSHCAL**

(in caso di porte manuali)

4 x 150



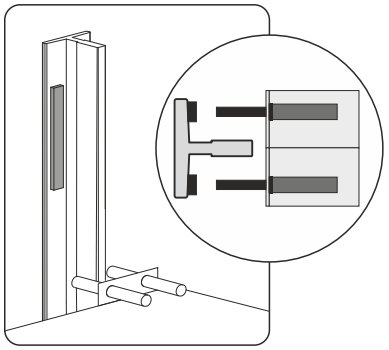
1 x 200



## 2 INSTALLAZIONE MAGNETI ED IMPULSORI/LETTORI MAGNETICI

### SISTEMA DI CONTEGGIO CON LETTORI MAGNETICI

**FAI / FAS**



**QJ4.CTKIMP.H5**

+

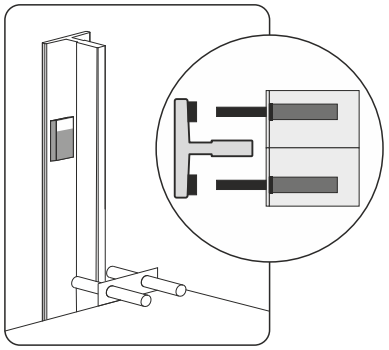
**QJ4.SHCAL100**
*4 magneti per i piani intermedi*
*2 magneti per il piano alto*
*2 magneti per il piano basso*

o

**QJ4.KSHCAL** ***(in caso di porte manuali)***
*4 magneti 150mm per ogni piano*

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

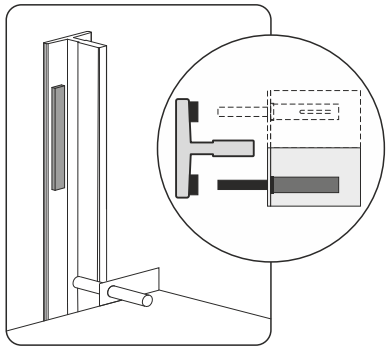
**AGB / AGH**



**QJ4.CTKIMP.H5**

### ZONA PORTE / RILIVELLAMENTO

**ZP**



**QJ4.CTKIMP.H5**

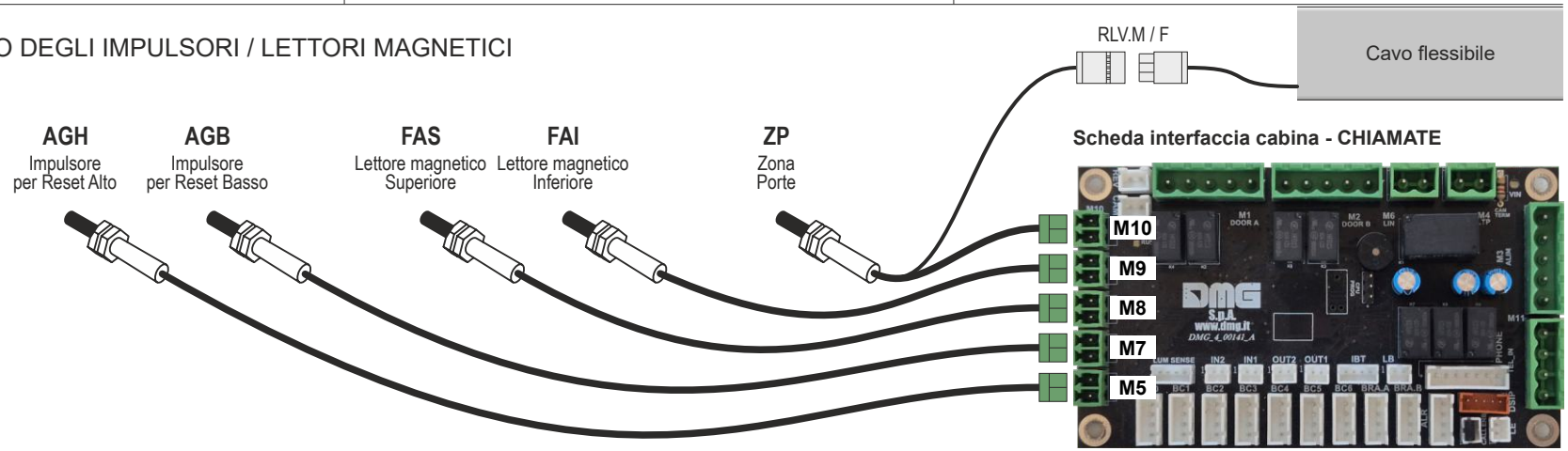
+

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

o

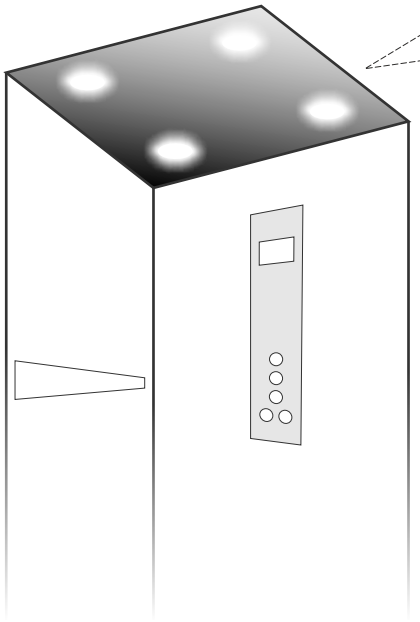
**QJ4.KSHCAL** ***(in caso di porte manuali)***
*1 magnete 200mm per ogni piano*

## 3 COLLEGAMENTO DEGLI IMPULSORI / LETTORI MAGNETICI

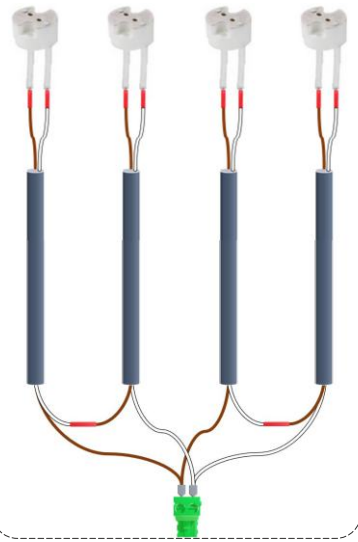


## COLLEGAMENTO LUCI CABINA

12V DC

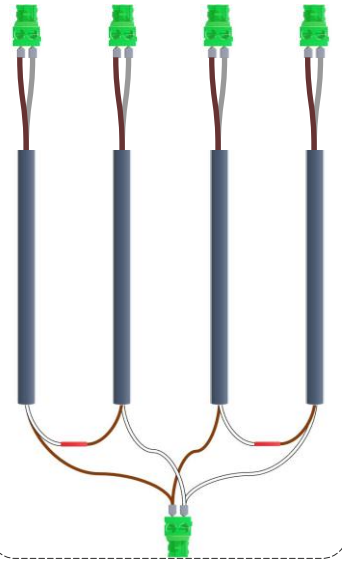


Kit portalampade GU5.3 (4x)



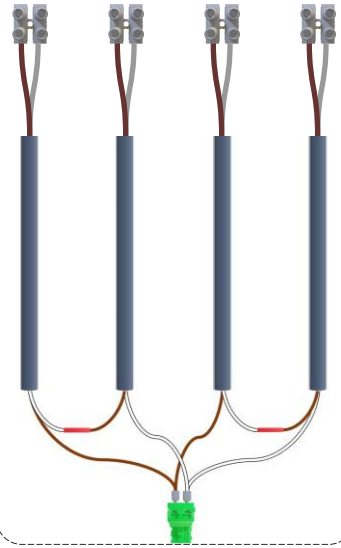
QJ4.CTKLC12

Kit portalampade GU4 (4x)

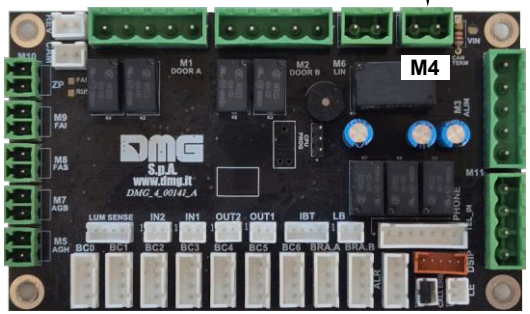


QJ4.CTKLC12W

Kit con morsetti a vite

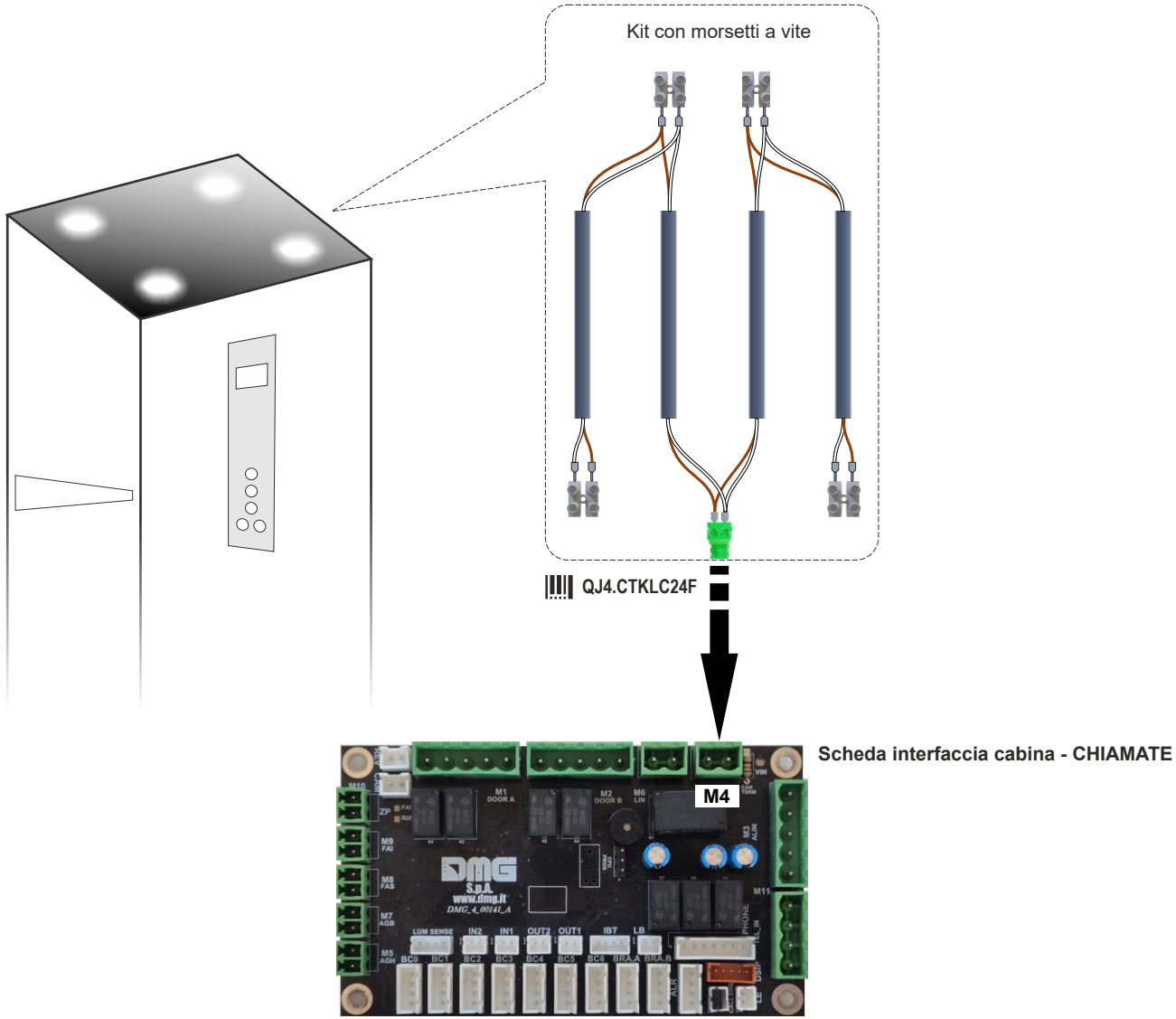


QJ4.CTKLC12F



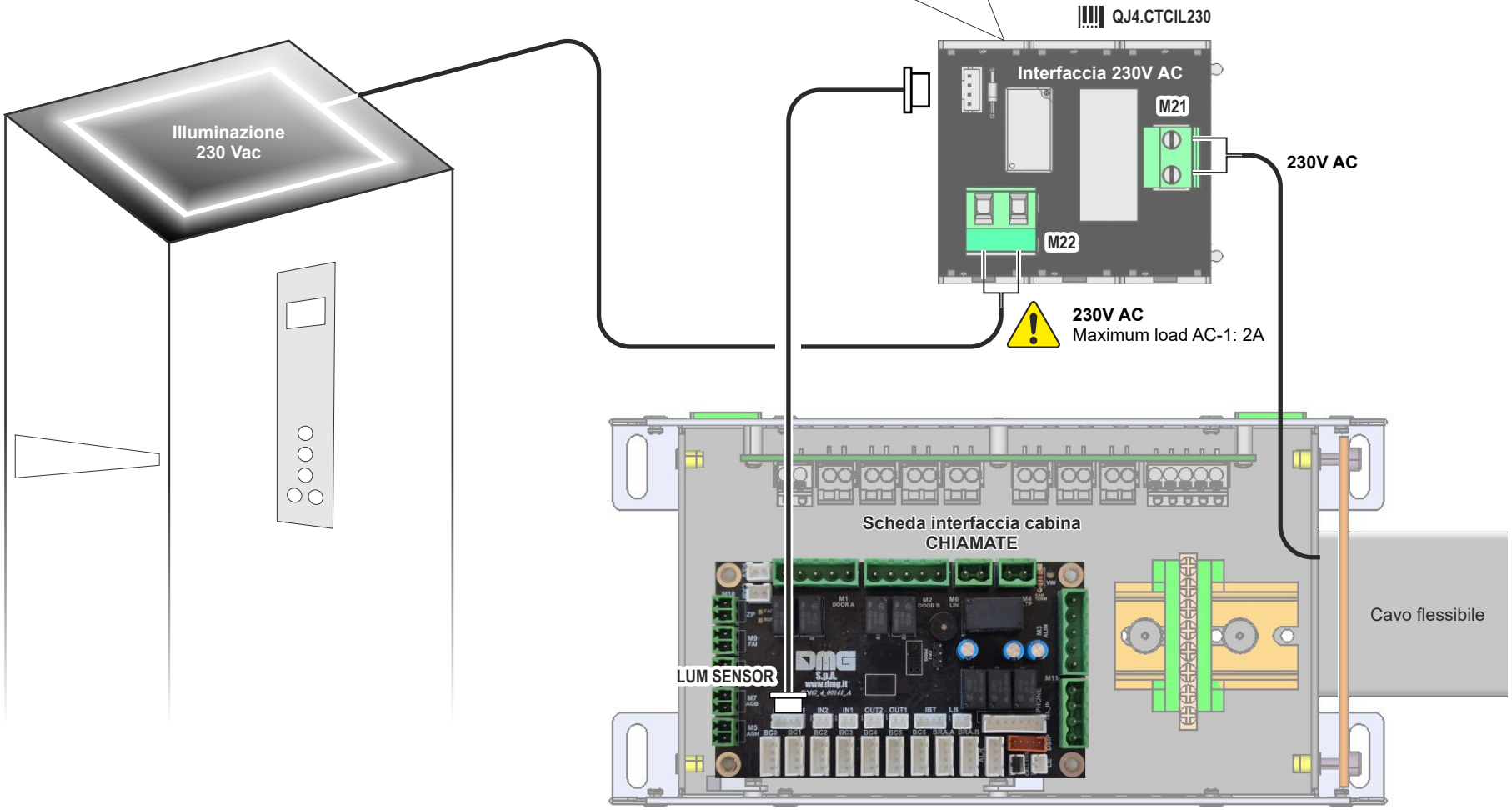

Scheda interfaccia cabina - CHIAMATE

24V DC


Kit con morsetti a vite
QJ4.CTKLC24F
M4
Scheda interfaccia cabina - CHIAMATE

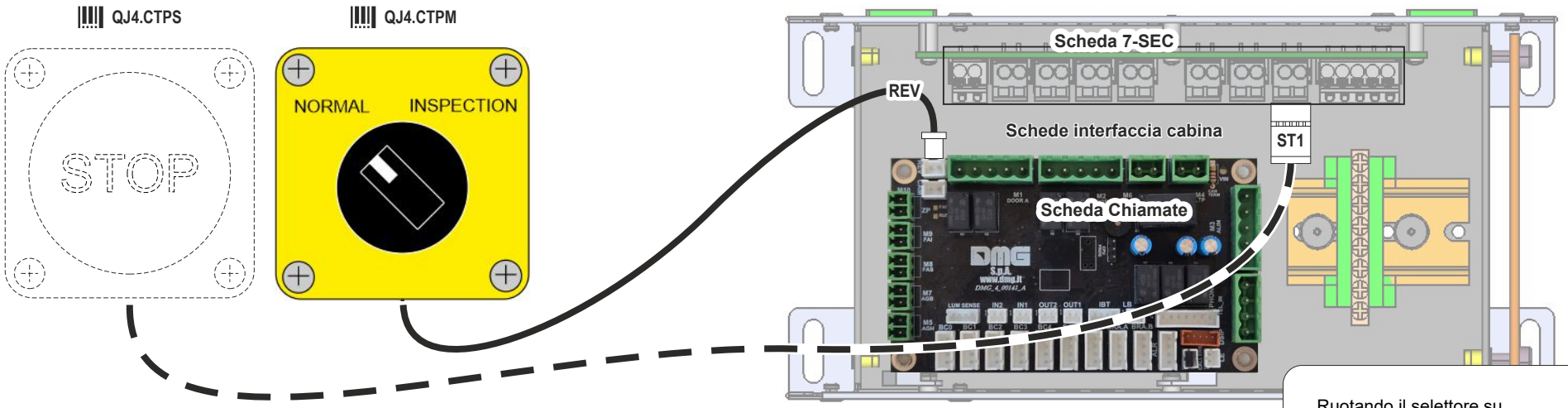
230V AC

Il posizionamento di questo modulo è a carico del cliente.
La scheda di interfaccia deve essere inserita all'interno di un involucro con grado di protezione almeno IP2X o IPXXB.



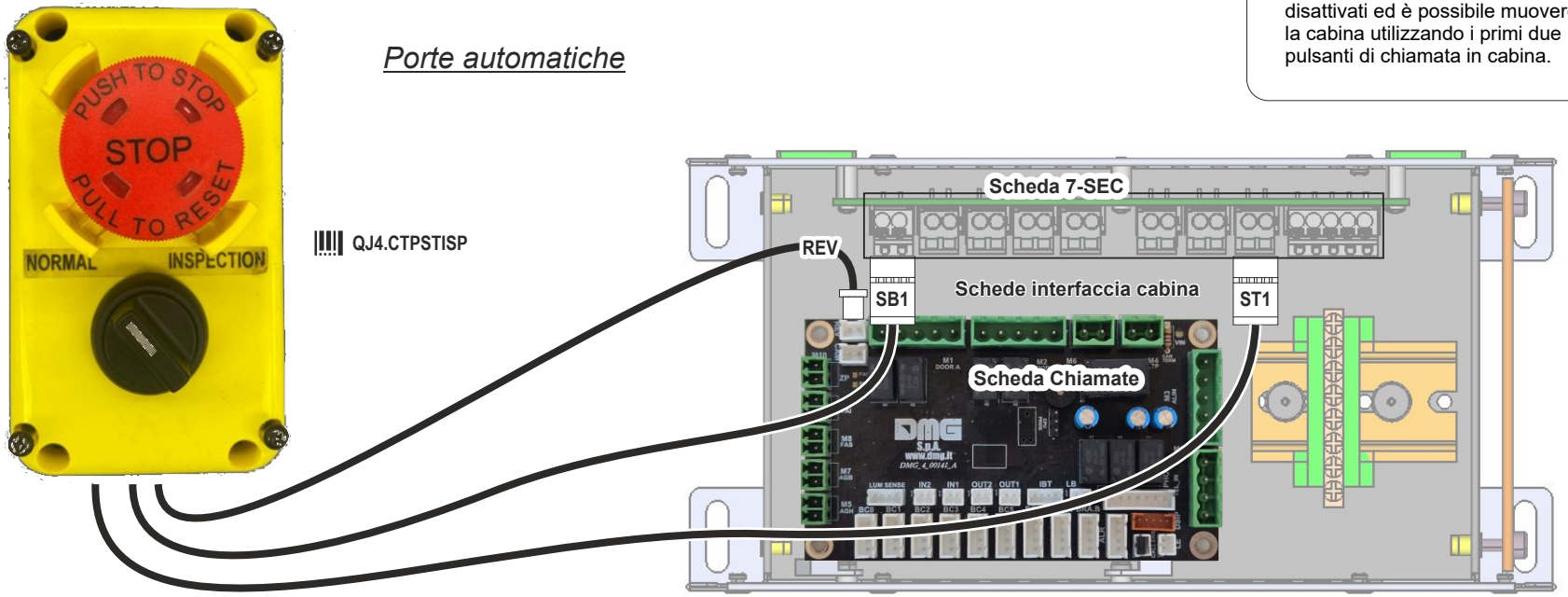
## COLLEGAMENTO PULSANTIERA CON SELETTORE DI ISPEZIONE

*Porte manuali*

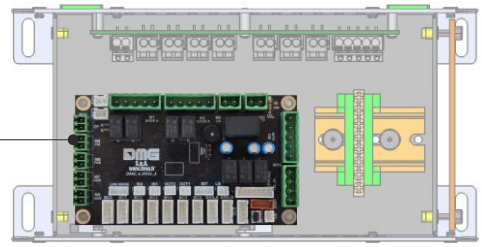



Ruotando il selettore su "ISPEZIONE", l'ascensore entra in modalità ispezione. Alcuni dispositivi di sicurezza vengono disattivati ed è possibile muovere la cabina utilizzando i primi due pulsanti di chiamata in cabina.

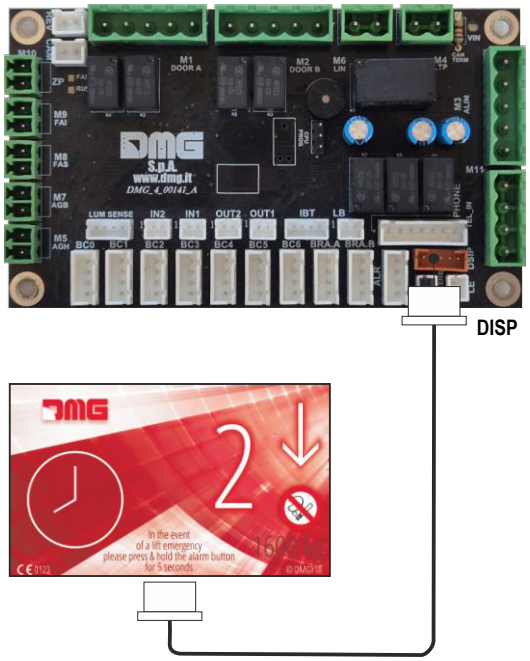
*Porte automatiche*



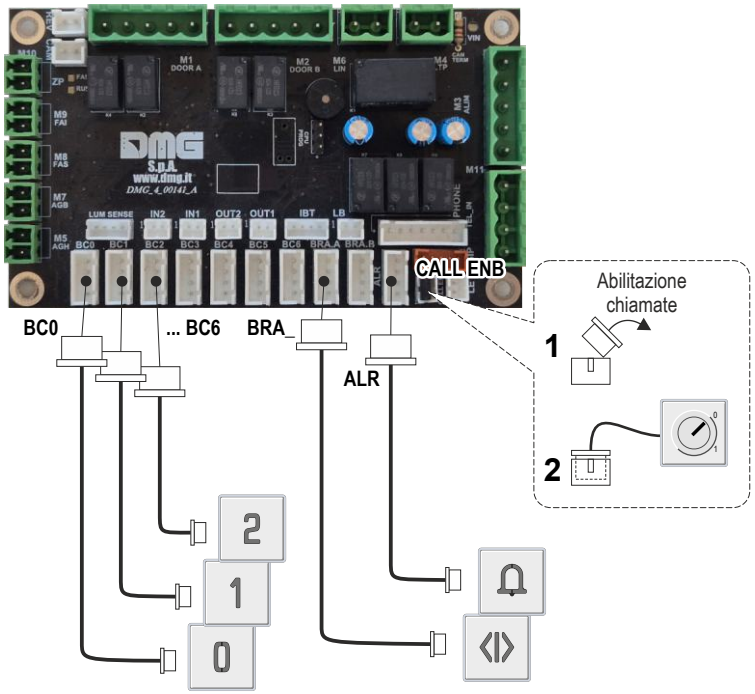
## INSTALLAZIONE PULSANTIERA DI CABINA




### DISPLAY E SEGNALAZIONI

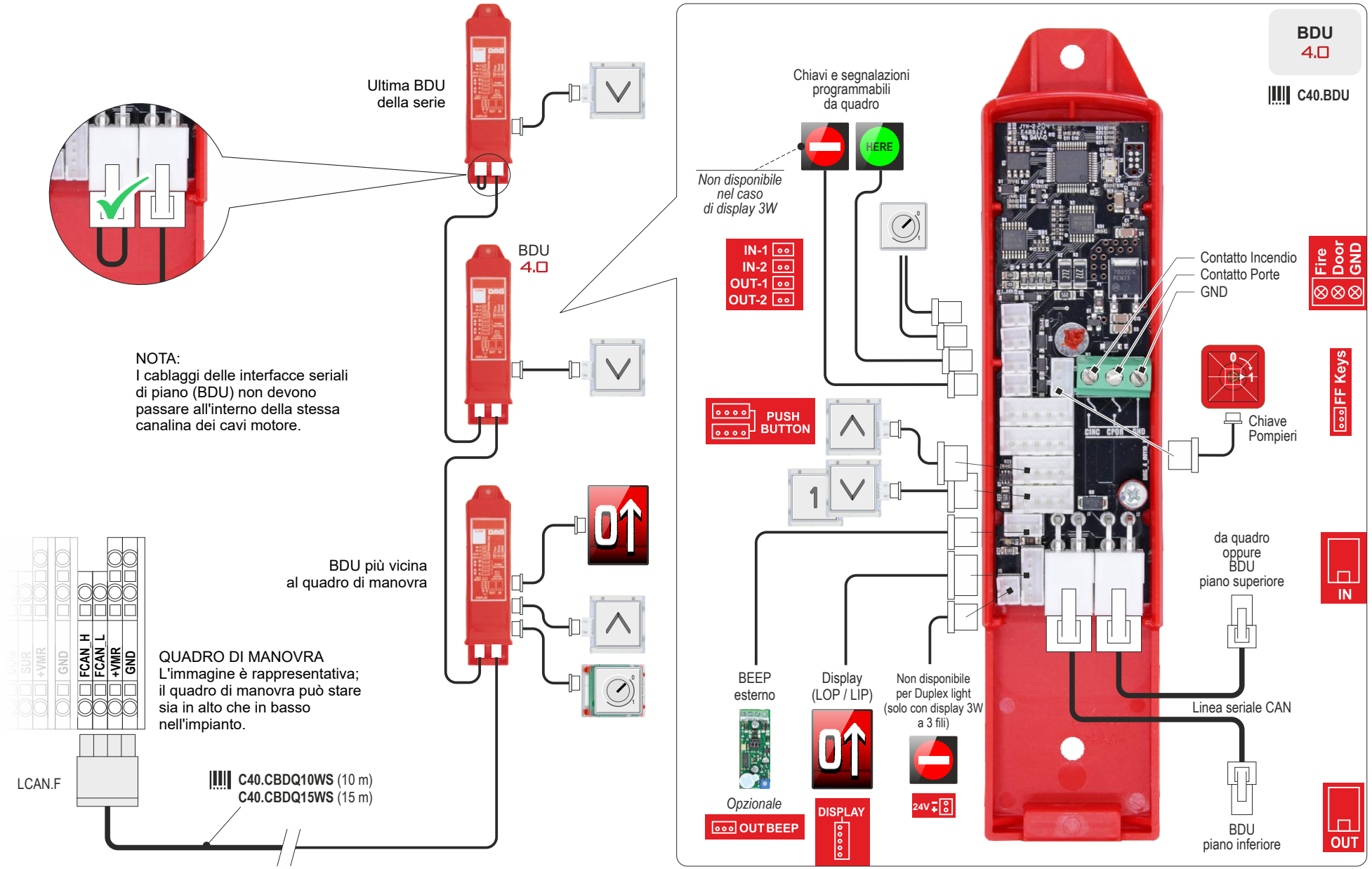



### PULSANTI DI CHIAMATA / SERVIZIO



## INSTALLAZIONE PULSANTIERE DI PIANO

Interfaccia seriale di piano (BDU)



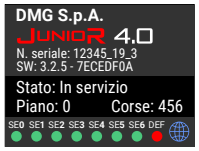
# PROGRAMMAZIONE BDU

## INGRESSI

IN-1
IN-2















IN-1

Priorità LOP

Codice per pulsante

IN-2

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

*Impostazioni di default*

**IN-1 - Disabilitazione chiamata** (ingresso attivo chiuso).

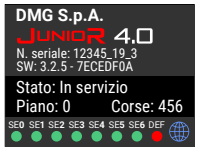
**IN-2 - Ingresso chiave fuori servizio** - L'impianto non prende nuove chiamate, cancella quelle ai piani e termina le chiamate già registrate in cabina per poi parcheggiarsi al piano programmato (Menu <Funzioni Speciali> - Piano F.S.) stazionando a porte chiuse.

## USCITE

OUT-1
OUT-2



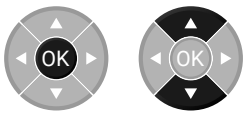









IN-1
IN-2

OUT-1
OUT-2










Non modificare







Non modificare







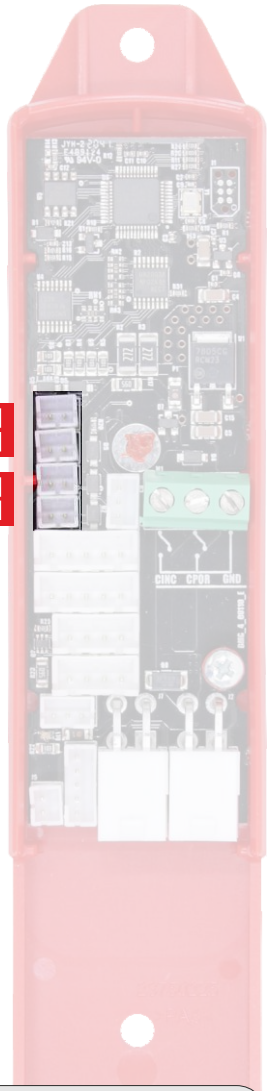


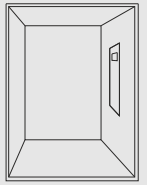

| | OUT 1 | OUT 2 |
|---|---|---|
| Tipo 0 | PRESENTE | |
| Tipo 1 | ▲ | ▼ |
| Tipo 2 | PRESENTE | IN ARRIVO |
| *Solo con Display 3W (3 fili)* Tipo 3 | PRESENTE | |

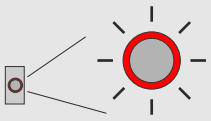
Scegliere una combinazione per ogni piano









Lampeggiante

## INDIRIZZAMENTO BDU

Le BDU vengono già indirizzate in fabbrica;
qualora non lo fossero (es: sostituzione), il pulsante di chiamata di piano lampeggerebbe.
Per indirizzarle seguire la procedura indicata sulla pagina DIDO



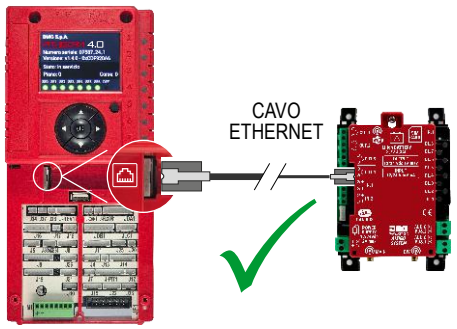



https://dido.dmg.it/knowledge-base/pitagora-floor-connections/

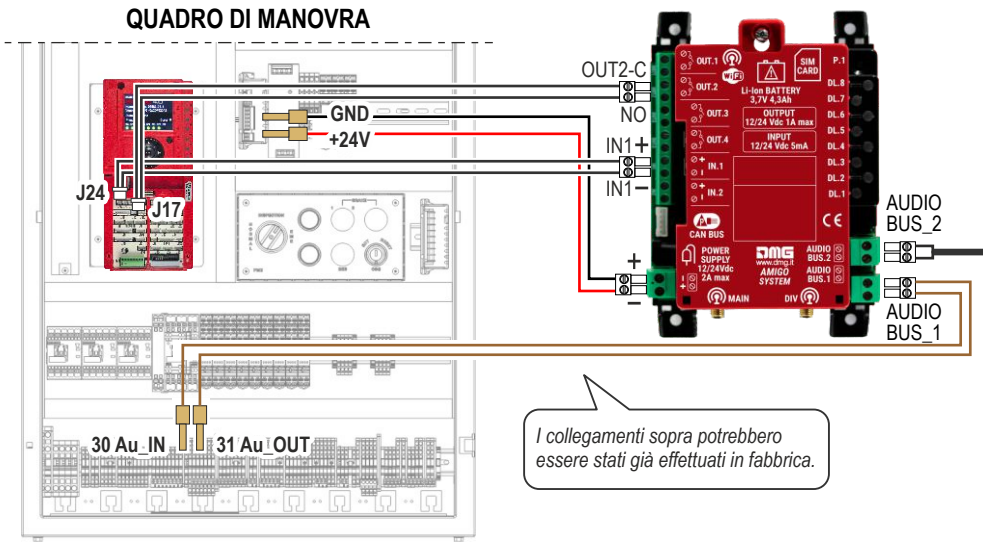
## INSTALLAZIONE DEL TELEFONO DI EMERGENZA

TELEFONO DI EMERGENZA **DMG AMIGO**

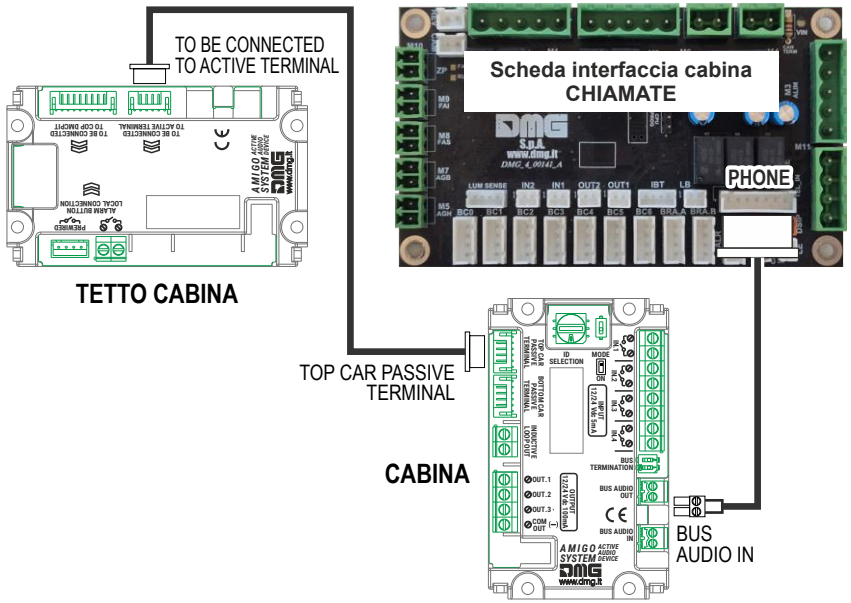
*Assicurarsi che il cavo Ethernet sia collegato.*




**QUADRO DI MANOVRA**

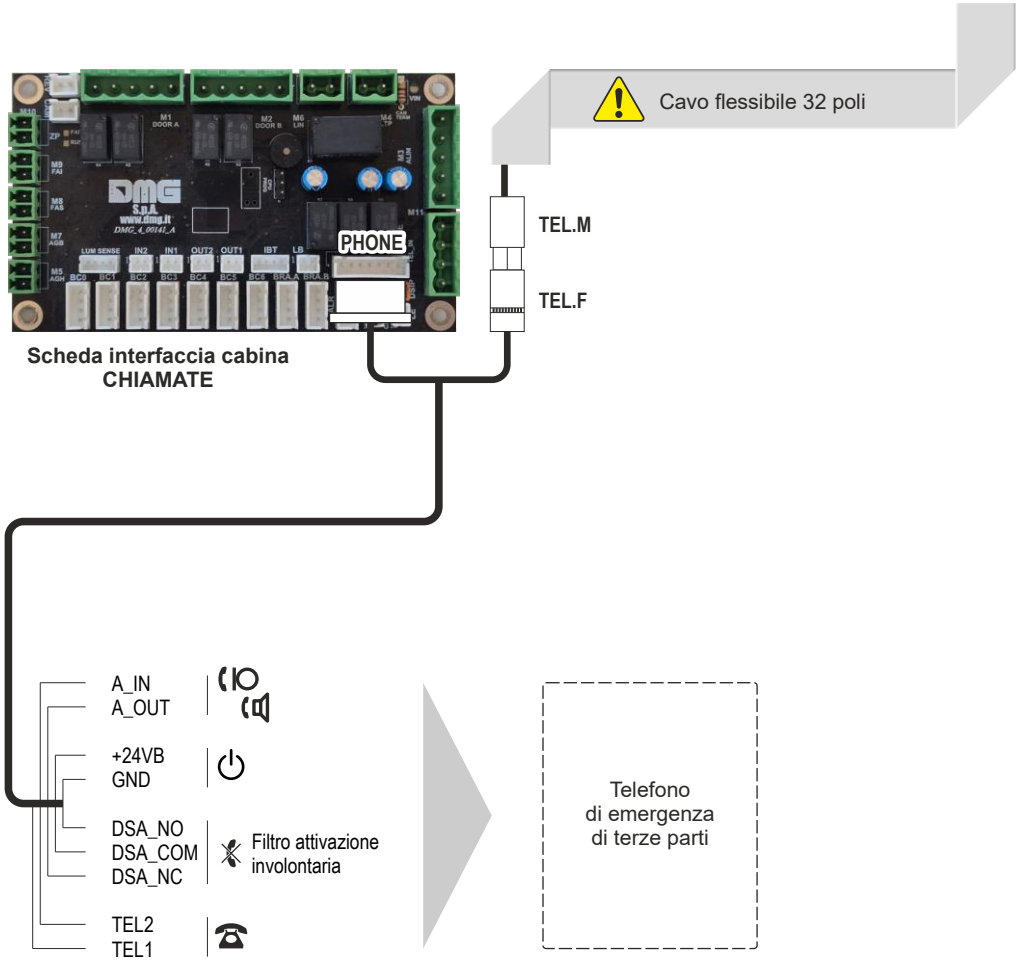



*I collegamenti sopra potrebbero essere stati già effettuati in fabbrica.*



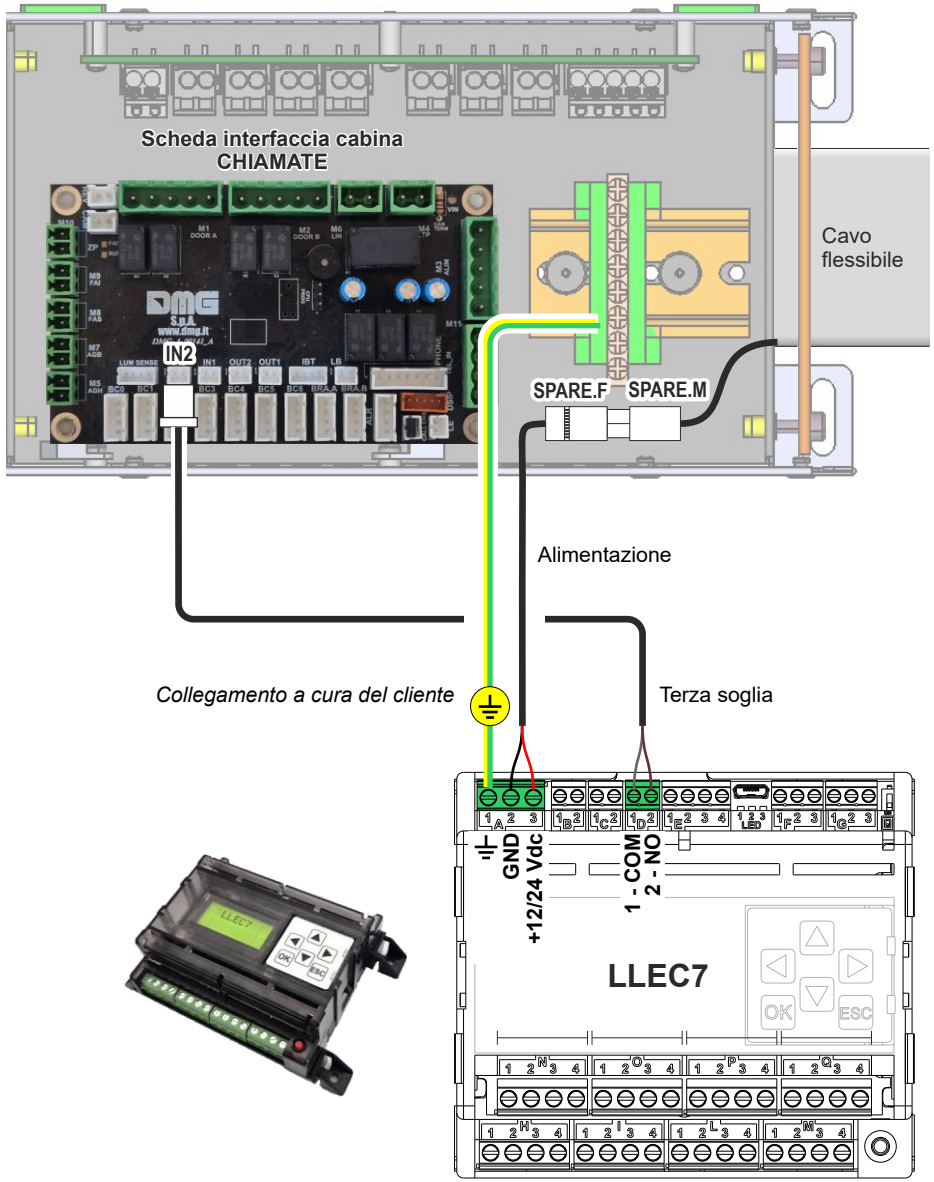
## TELEFONO DI EMERGENZA DI **TERZE PARTI**

*Questa configurazione è possibile SOLO con il cavo flessibile 32 poli, non con il 28 poli.*

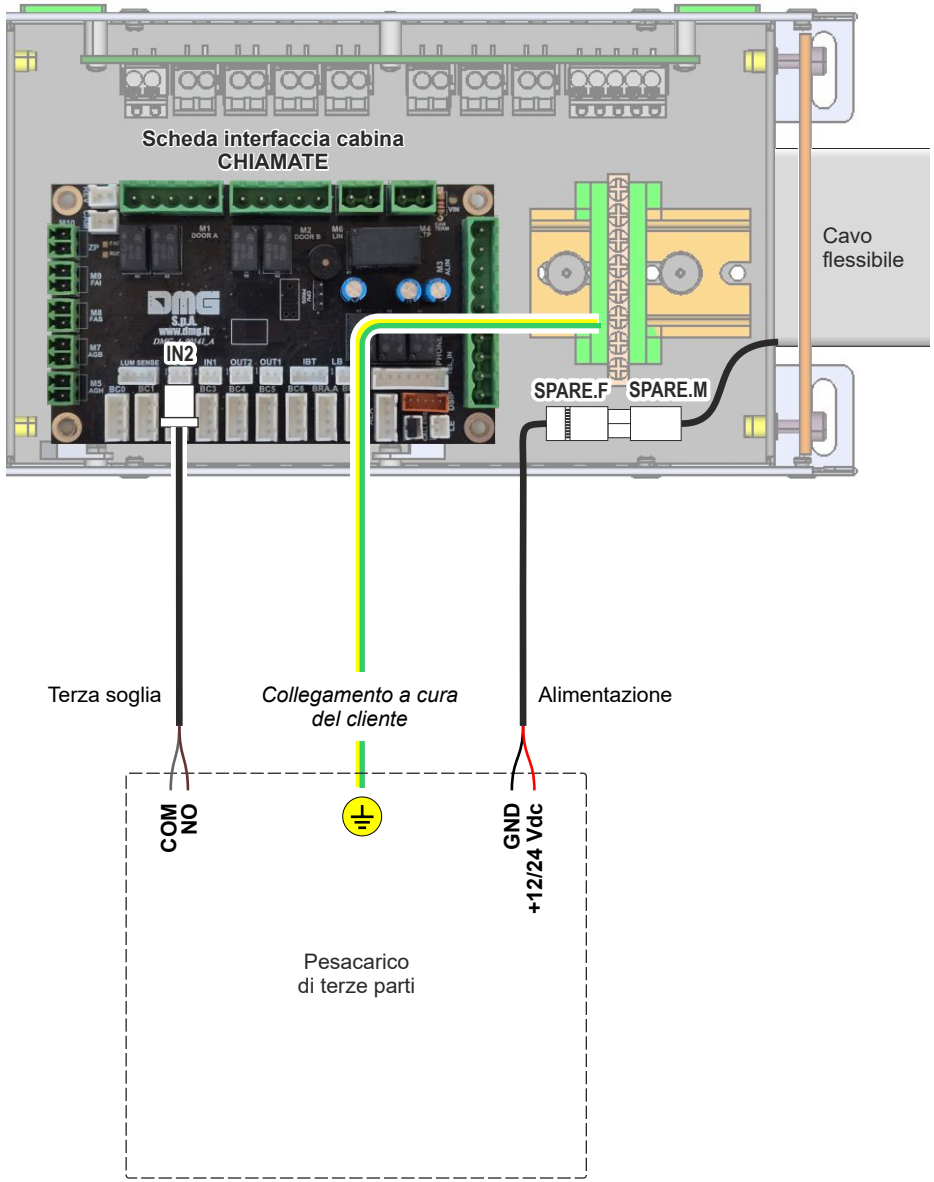


## INSTALLAZIONE DEL PESACARICO LLEC7

PESACARICO **DMG LLEC7**




PESACARICO DI **TERZE PARTI**



# FASE 2 - MARCIA NORMALE E REGOLAZIONI IMPIANTO

## MESSA IN MARCIA NORMALE

**1**









**2** ***Scollegare la pulsantiera di marcia provvisoria***

**3**



LED 3
Verde

DEF

*IMPIANTO IN EXTRACORSA*

*il malfunzionamento può essere dovuto ad un errore in fase di installazione dei sensori di posizione.*

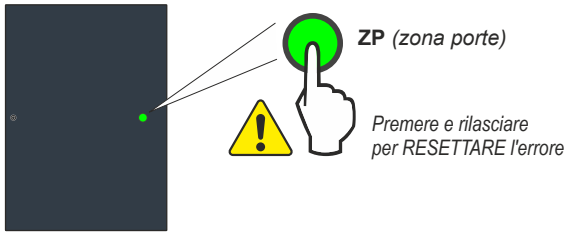
→ *Vedere pagine 21 e 22 (Sistema di conteggio) e ripetere le fasi da (1) a (3)*

*IMPIANTO FERMO*

*Il malfunzionamento dipende dal tipo di errore.*

→ *Vedere pagina 40 (Risoluzione dei problemi di base)*

→ Errore RSP




DEF

*RESET: CABINA AL PIANO PIU' BASSO*

ASCENSORE IN
**MARCIA NORMALE**

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

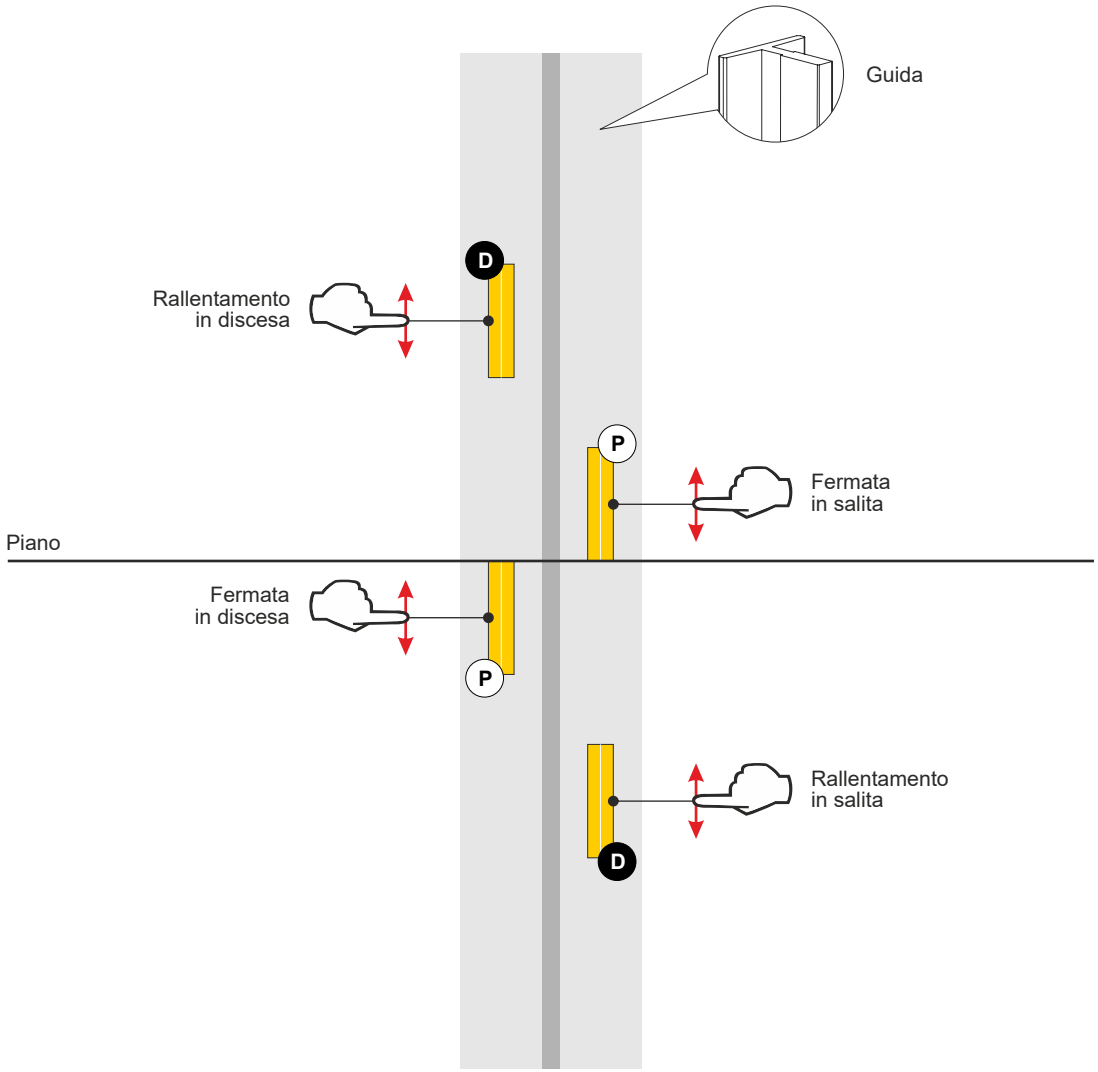
**5** ***Prova delle sicurezze***
*(verificare il funzionamento generale dell'impianto)*

## 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)

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/

DIDO

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.









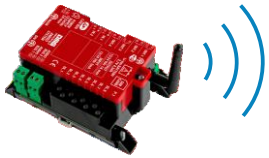




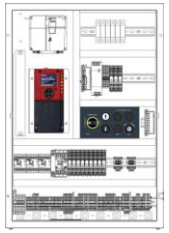

### Connessione REMOTA

La connessione remota consente di accedere al quadro di manovra tramite il router Amigo system.
Istruzioni per l'installazione del router Amigo system:
https://dido.dmg.it/knowledge-base/amigosystem/

DIDO



*Amigo System*



*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.

iOS

Android

## 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").

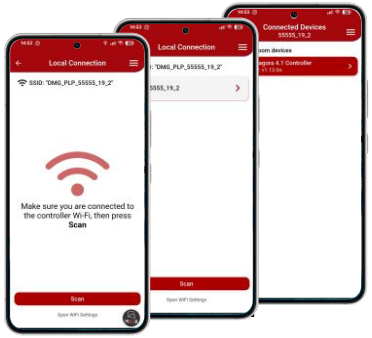
## 2




Selezionare la tipologia di dispositivo da gestire.

## 3

*Connessione locale*

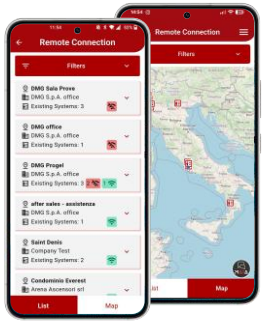



Assicurarsi di essere connessi alla rete Wi-Fi del quadro di manovra:
Nelle impostazioni di rete dello smartphone, cercare e selezionare la rete Wi-Fi del dispositivo a cui connettersi (Playpad / TOC):
- DMG_PLP_xxx > PLAYPAD
- DMG_TOC_xxx > TOC

Le credenziali di accesso sono fornite da DMG insieme alla documentazione fornita con il prodotto.
Infine cerca i dispositivi (premi "Scansiona") e seleziona il dispositivo da gestire.




*Connessione remota*




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

## 4




✓

## TEST E MISURE

*INTERRUTTORE ALIMENTAZIONE GENERALE*

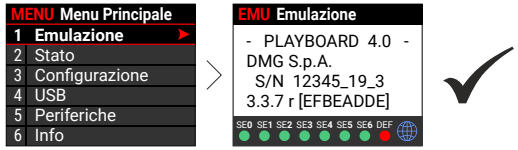



L'interruttore principale del quadro di manovra deve essere spento ad ogni manutenzione e almeno 365 giorni dopo l'ultimo spegnimento e accensione.

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



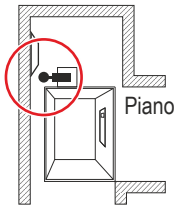


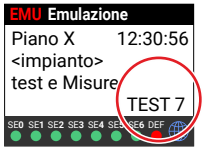



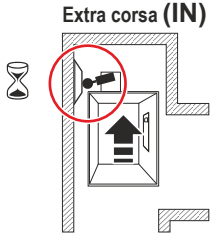

Le *chiamate automatiche* e i *test e misure* non funzionano con la manovra *uomo presente*. E' necessario mettere temporaneamente l'impianto in una manovra automatica (collettivo o universale).

## 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.*

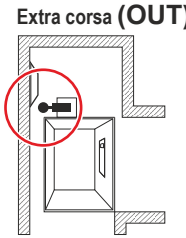
**1** 
Piano più ALTO

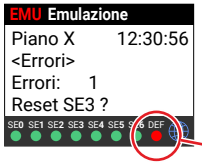
**2** 


**3** ISPEZIONE 

**4** 



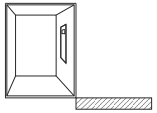

**5** 



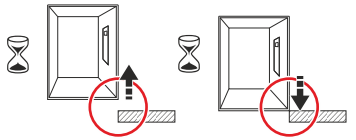

**OK** *(Reset errore)*

**6** Ripetere 1 ÷ 5 ma al piano più BASSO

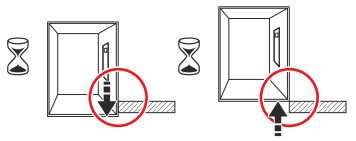
## TEST RILIVELLAMENTO

**1** 

**2** 

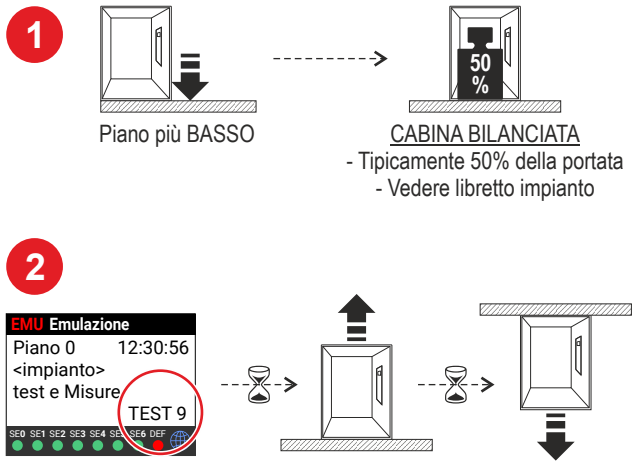



**3** 

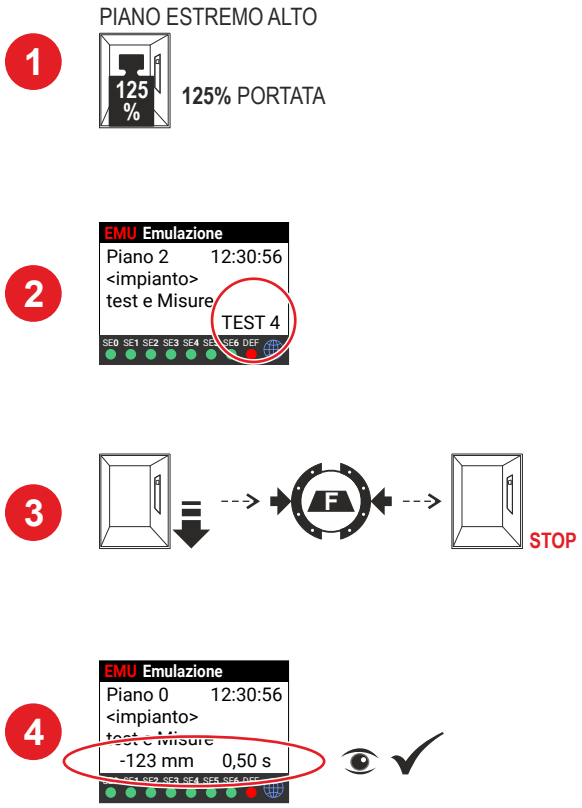



**4** Ripetere 1 ÷ 3 ad ogni piano

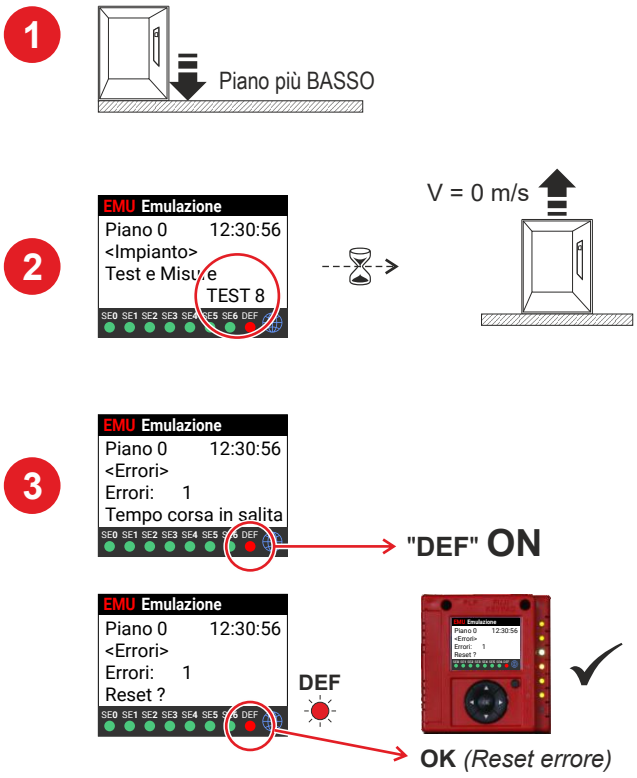
## TEST BILANCIAMENTO IMPIANTO



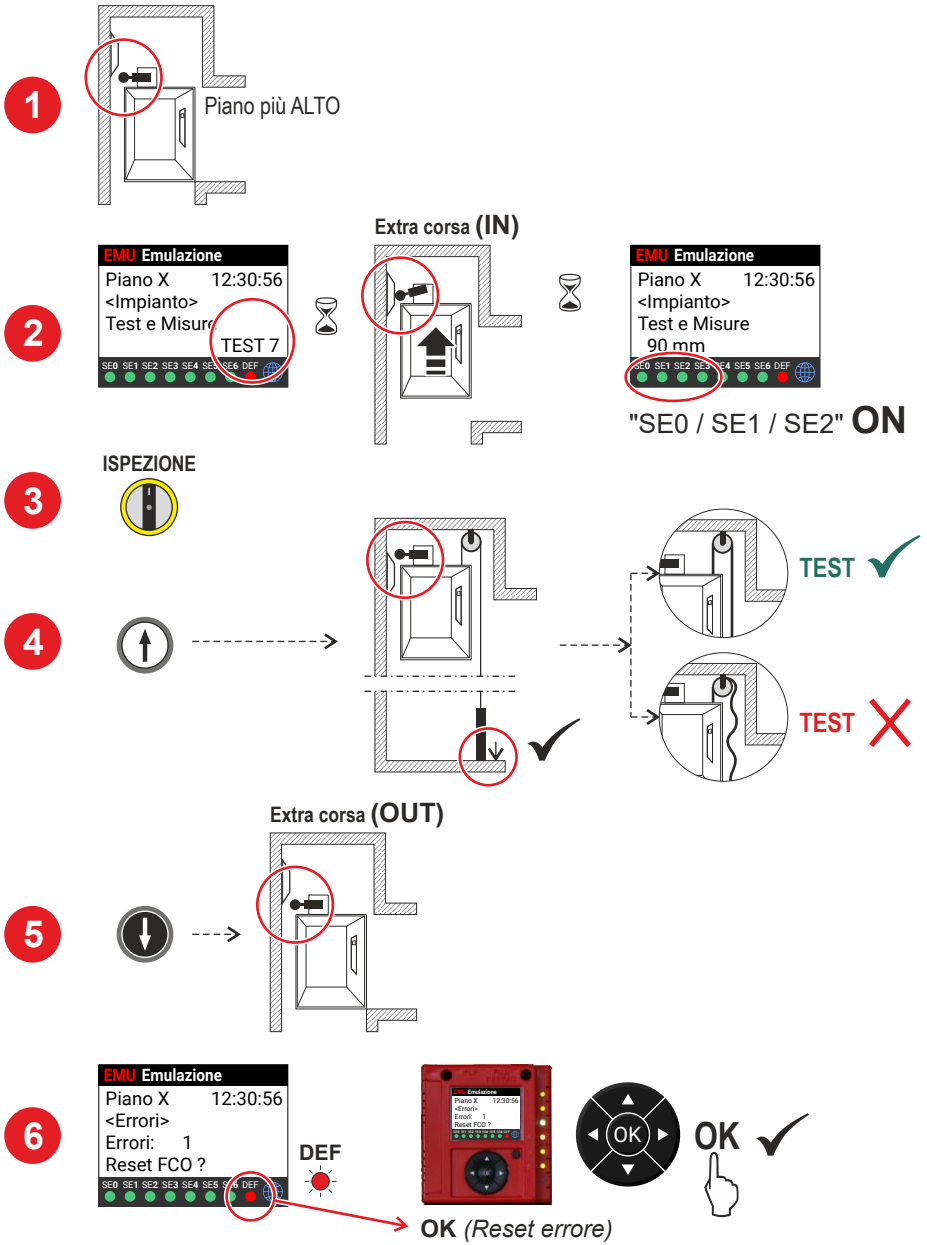

## TEST DINAMICO FRENI



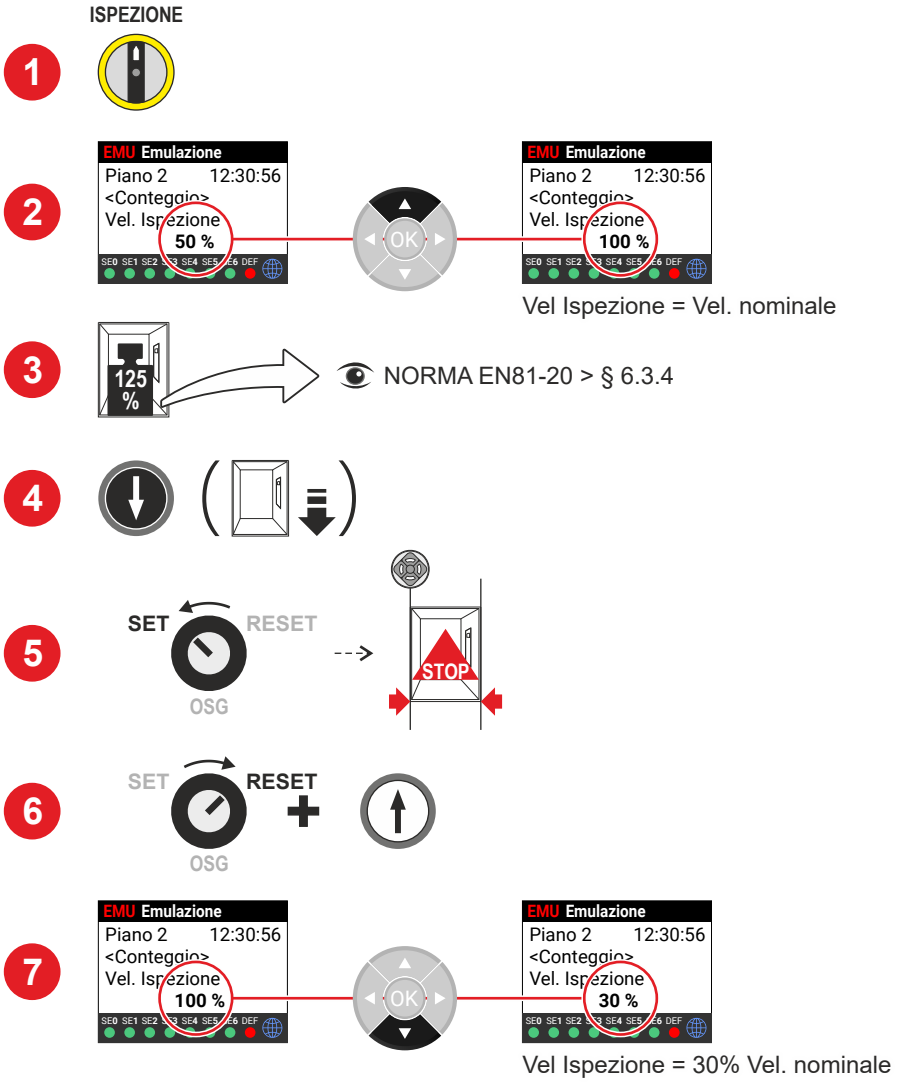

## TEST TEMPO CORSA



## 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)




LED 1
LED 2
LED 3
LED 4
LED 5
LED 6
LED 7

**LED1** (Led verde): Non usato

**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).

**LED3** (Led RGB): Led di stato del sistema (vedere tabella):

| *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




ENTER




ENTER

- Errore X di XX totali.
- Codice/descrizione errore.
- Posizione dellacabina 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

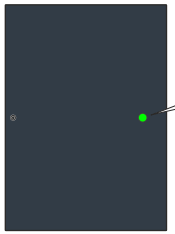
Eseguire la MANOVRA di SOCCORSO come indicato nella pagina seguente ---------- >>>

# MANOVRA MANUALE DI SOCCORSO PER IMPIANTI ELETTRICI

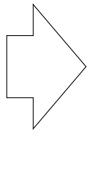
***SE LA CABINA E' BLOCCATA*** **-------->**

*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.*

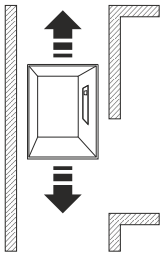
**1** *INTERRUTTORE ALIMENTAZIONE GENERALE*  **OFF**

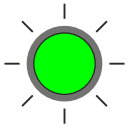
**2** 
**ZP** *(zona porte)*

*Premere e rilasciare*

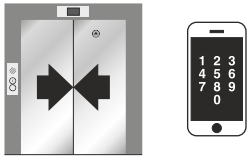

ZP **ON**
ZONA PORTE
ZP **OFF**
*Passare al punto 3.*

**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** 
ZONA PORTE
ZP **ON**
*Interrompere la manovra all'accensione della spia verde ZP.*

**5** 

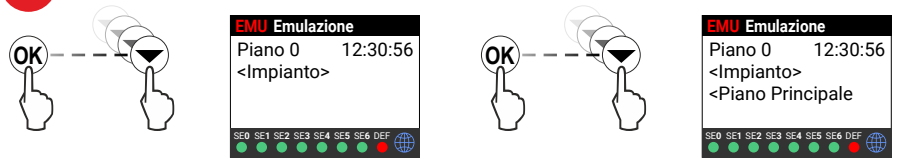

**6** 

*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

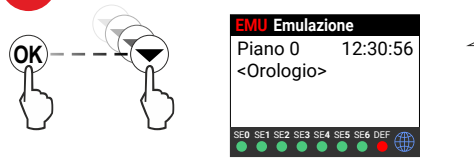


### 1 Stabilire la posizione del piano principale



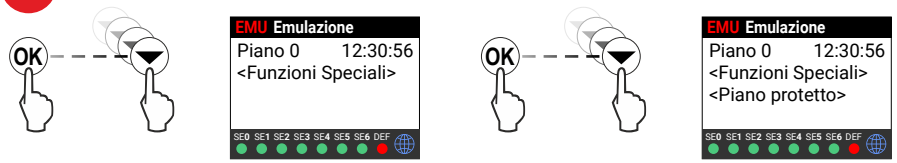

- Tutte le chiamate al di sotto di questo piano vengono servite solo verso l'alto (solo collettivo discesa).
- L'ascensore non utilizzato torna al Piano Principale dopo xx secondi (questo parametro può essere impostato nel menù "Funzioni Speciali > Ritorno automatico").

### 2 Impostare data / ora




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

### 3 Impostare un piano protetto




*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

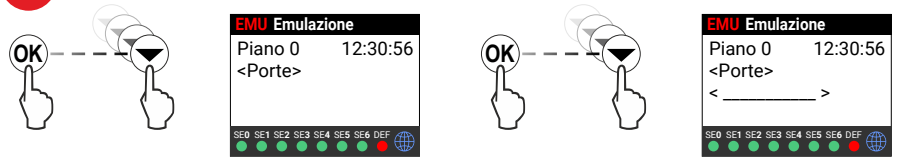






- Porte manuali ai piani / porte manuali in cabina o assenti.
- Porte manuali ai piani / porte autonome in cabina.
- Porte manuali ai piani / porte automatiche in cabina.
- Porte automatiche ai piani ed in cabina.

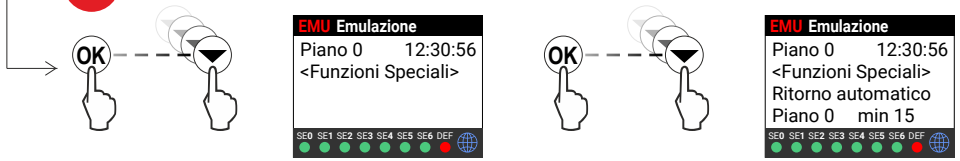
### 5 Regolazione dei parametri delle porte




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

- *Tempo di ritardi prima dell'attivazionedel 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*

## 6 Impostazioni EN81-41




Si raccomanda di impostare un tempo minimo di 15 minuti.
Per gli impianti idraulici, configurare come piano di ritorno il piano più basso.



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