

JUNIOR 4.0

VVVF Gearless

Guida rapida di installazione

Italiano

V 2.5

INDICE

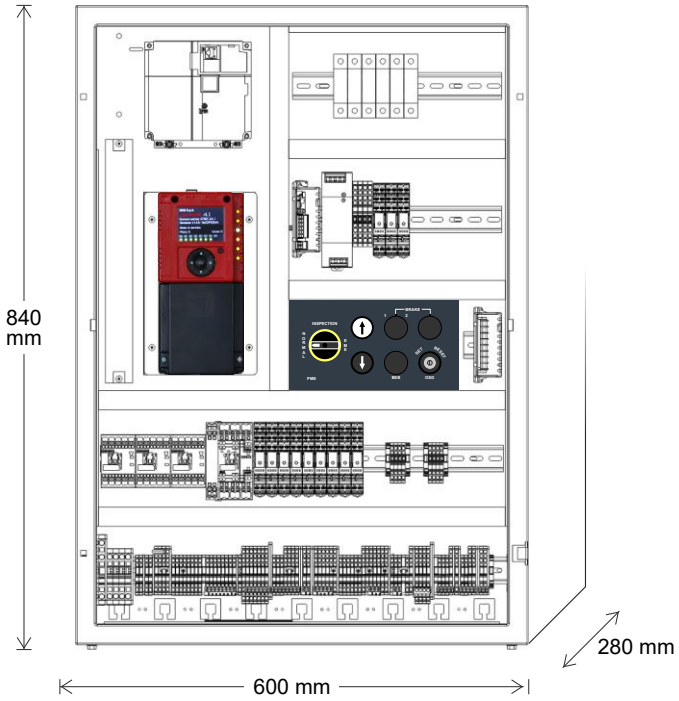
FASE 0 **INSTALLAZIONE DEGLI ELEMENTI PRINCIPALI . . . . . pg. 6**
INSTALLAZIONE DEL QUADRO . . . . . pg. 6
COLLEGAMENTO ALIMENTAZIONE DI RETE . . . . . pg. 7
COLLEGAMENTO USCITE MOTORE . . . . . pg. 8
FISSAGGIO DEL CAVO FLESSIBILE . . . . . pg. 9
COLLEGAMENTO DEL CAVO FLESSIBILE ALLA SCHEDA INTERFACCIA 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. 14
COLLEGAMENTO OPERATORE PORTE DI CABINA . . . . . pg. 15
COLLEGAMENTO BARRIERA DI CELLULE . . . . . pg. 19

SISTEMA DI CONTEGGIO . . . . . pg. 21
COLLEGAMENTO LUCI CABINA . . . . . pg. 23
COLLEGAMENTO PULSANTIERA CON SELETTORE DI ISPEZIONE . . . . . pg. 26
INSTALLAZIONE PULSANTIERA DI CABINA . . . . . pg. 27
INSTALLAZIONE PULSANTIERE DI PIANO . . . . . pg. 28
PROGRAMMAZIONE BDU . . . . . pg. 29
INSTALLAZIONE DEL TELEFONO DI EMERGENZA . . . . . pg. 30
INSTALLAZIONE DEL PESACARICO LLEC7 . . . . . pg. 32

FASE 2 **MARCIA NORMALE E REGOLAZIONI IMPIANTO . . . . . pg. 33**
MESSA IN MARCIA NORMALE . . . . . pg. 33
REGOLAZIONE DELLA PRECISIONE DI ARRESTO . . . . . pg. 34
CONNETTIVITA' (FUSION APP) . . . . . pg. 35
TEST E MISURE . . . . . pg. 37
RISOLUZIONE DEI PROBLEMI DI BASE . . . . . pg. 40
MANOVRA DI SOCCORSO PER IMPIANTI ELETTRICI . . . . . pg. 41
IMPOSTAZIONI AVANZATE . . . . . pg. 42

JUNIOR 4.0 - SISTEMA ELETTRICO PER HOMELIFTS



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.

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.

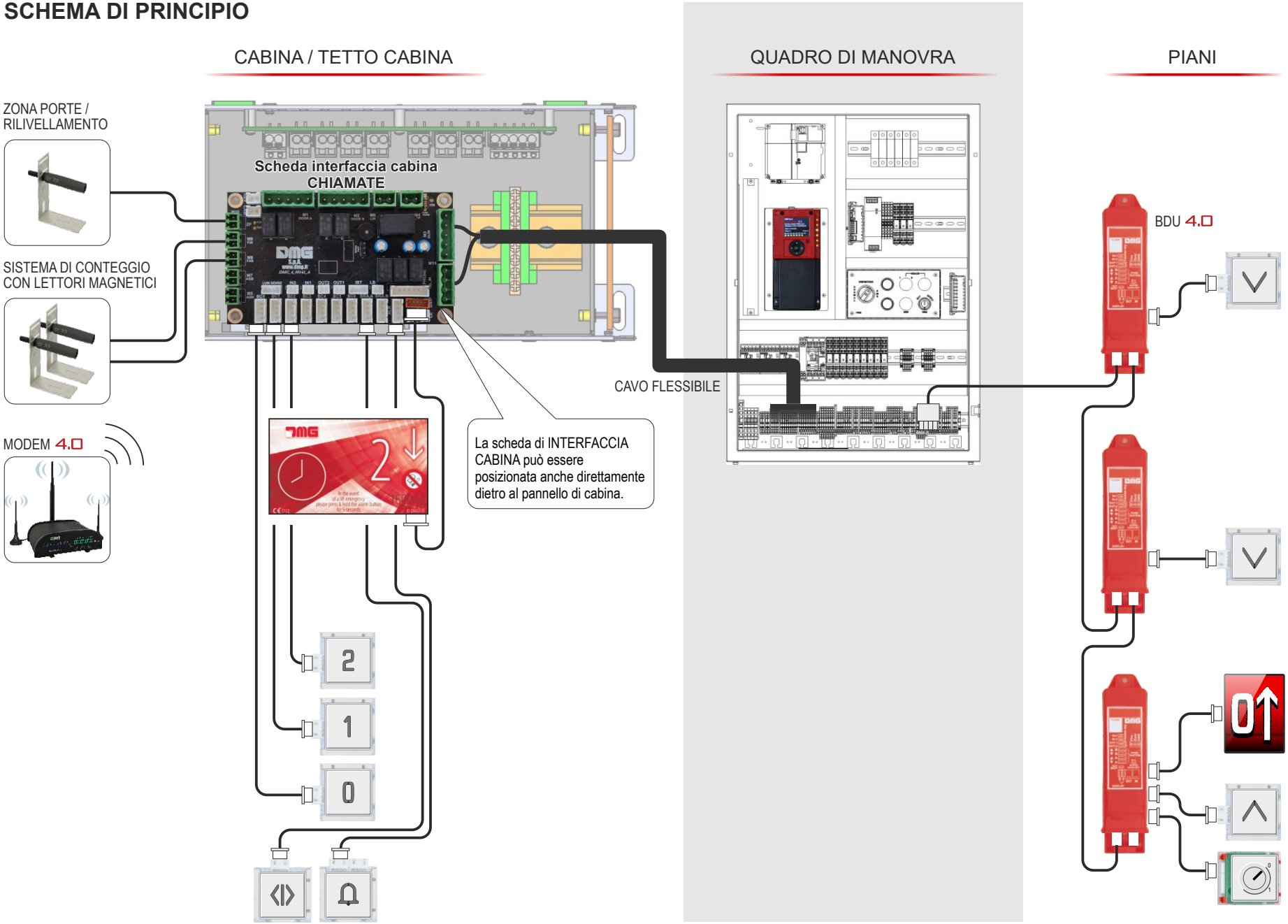
In caso di guasto, il dispositivo deve essere sostituito, non deve essere aperto o riparato.

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

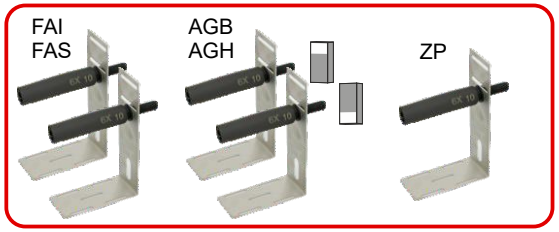
TETTO CABINA



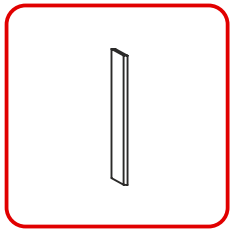
QJ4.CTBOXS
Schede interfaccia cabina (su scatola TOC)



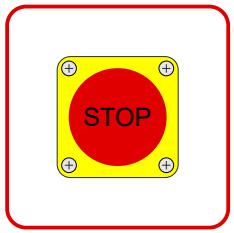
QJ4.C32CW
Kit cavo flessibile (x m)



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

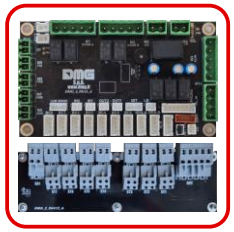


QJ4.CTPM
Pulsantiera con selettore d'ispezione



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



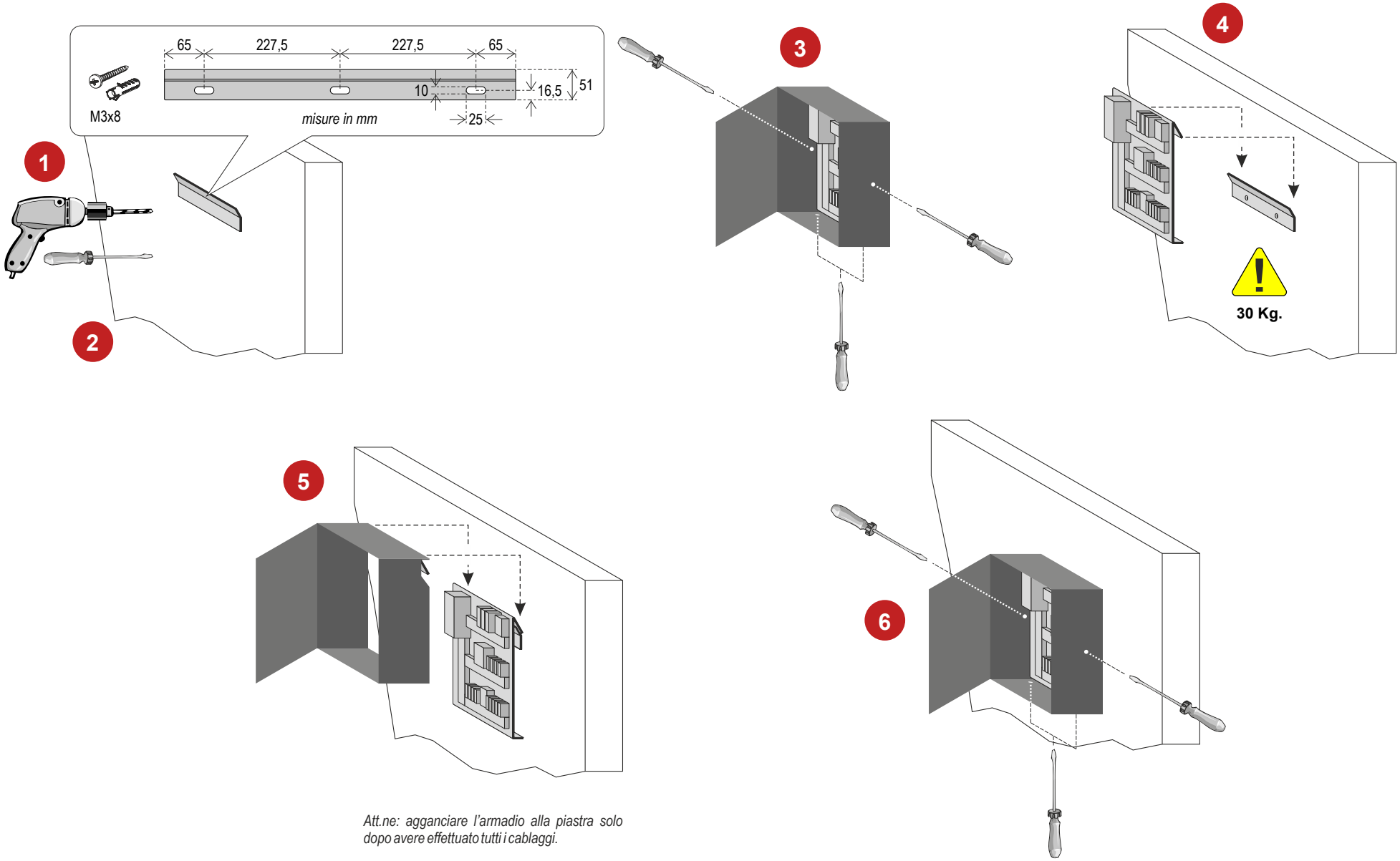
C40.BDU
Interfaccia di piano (BDU)



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

FASE 0 - INSTALLAZIONE DEGLI ELEMENTI PRINCIPALI

INSTALLAZIONE DEL QUADRO

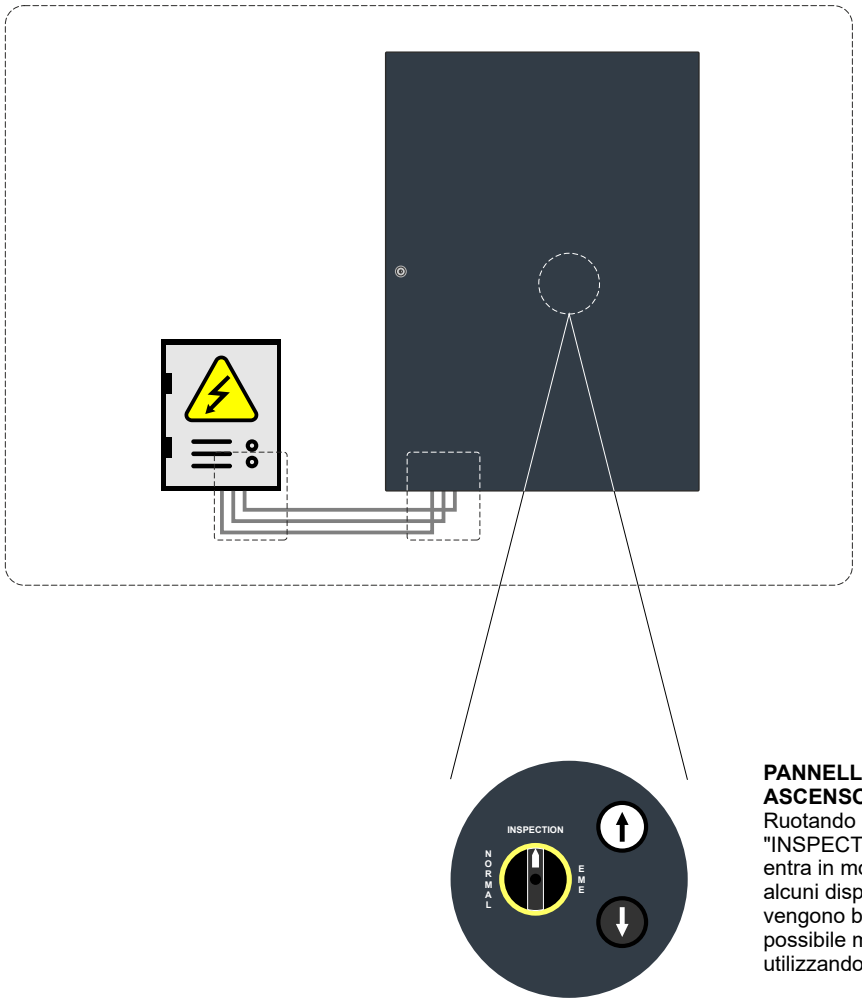


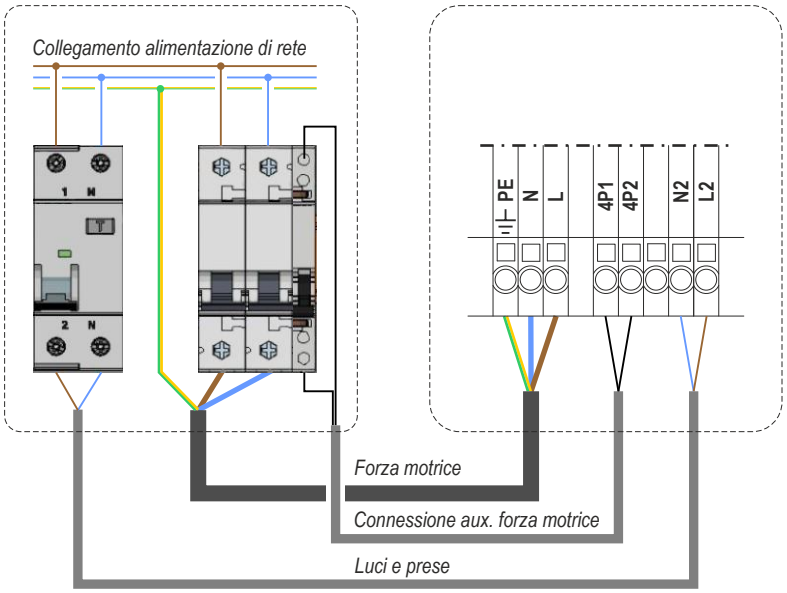
Att.ne: agganciare l'armadio alla piastra solo dopo avere effettuato tutti i cablaggi.

COLLEGAMENTO ALIMENTAZIONE DI RETE

MONOFASE

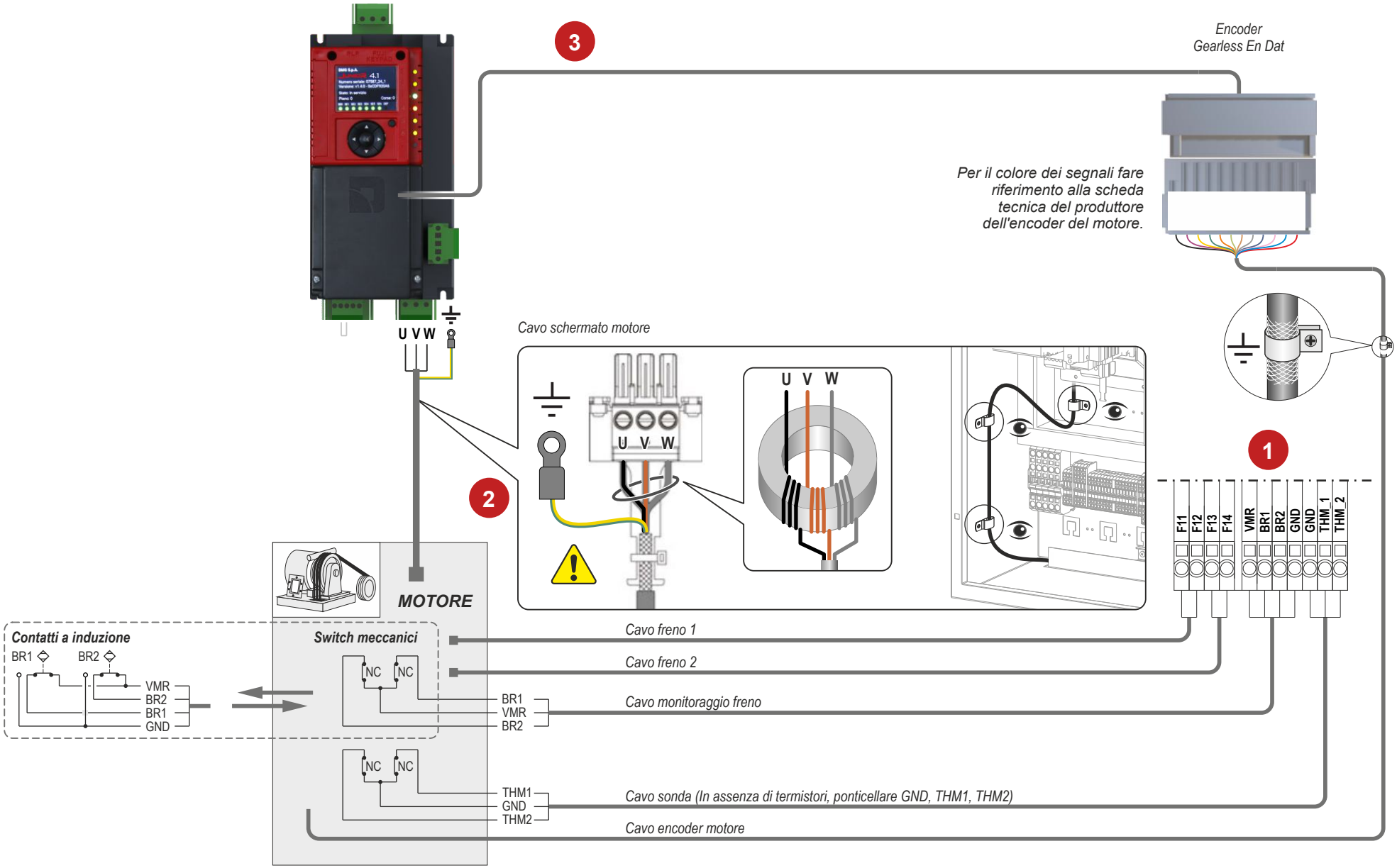
230V 50-60Hz



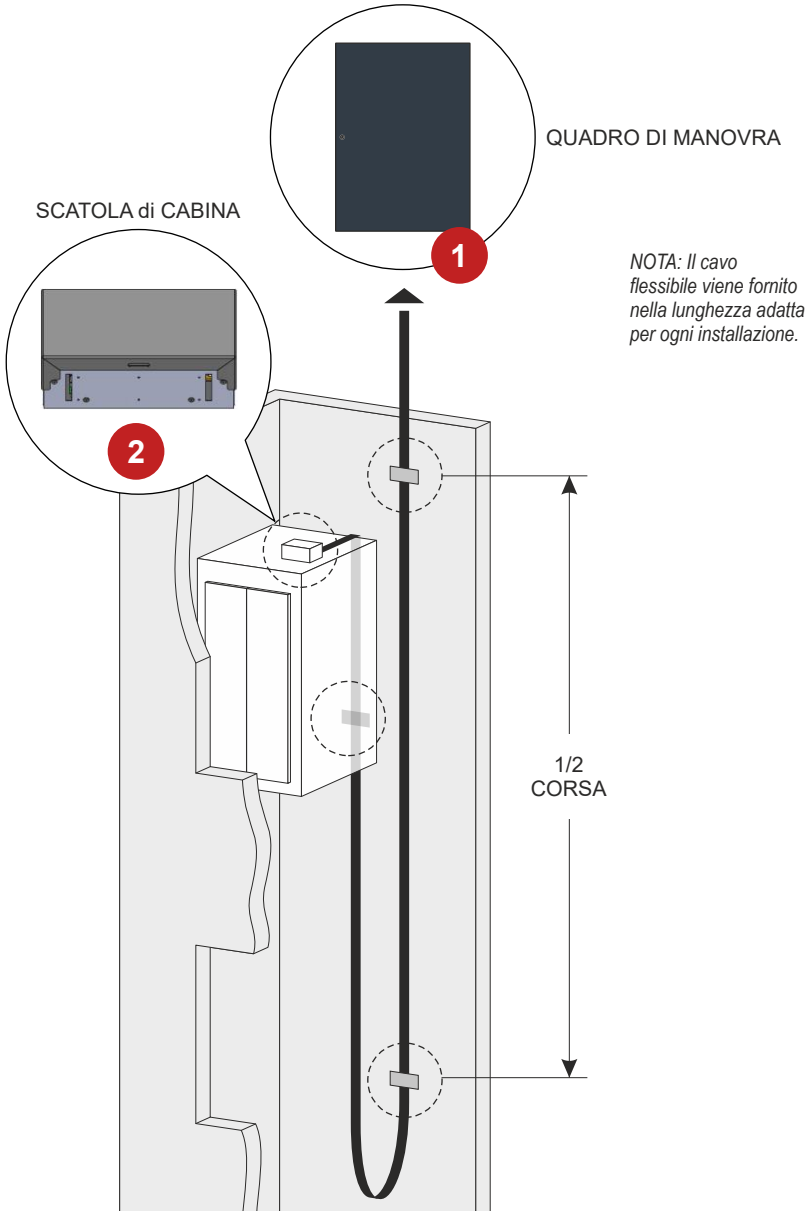


PANNELLO DI RICHIAMO ASCENSORE
Ruotando il selettore su "INSPECTION", l'ascensore entra in modalità operativa in cui alcuni dispositivi di sicurezza vengono by-passati ed è possibile muovere la cabina utilizzando i pulsanti su/giù.

COLLEGAMENTO USCITE MOTORE

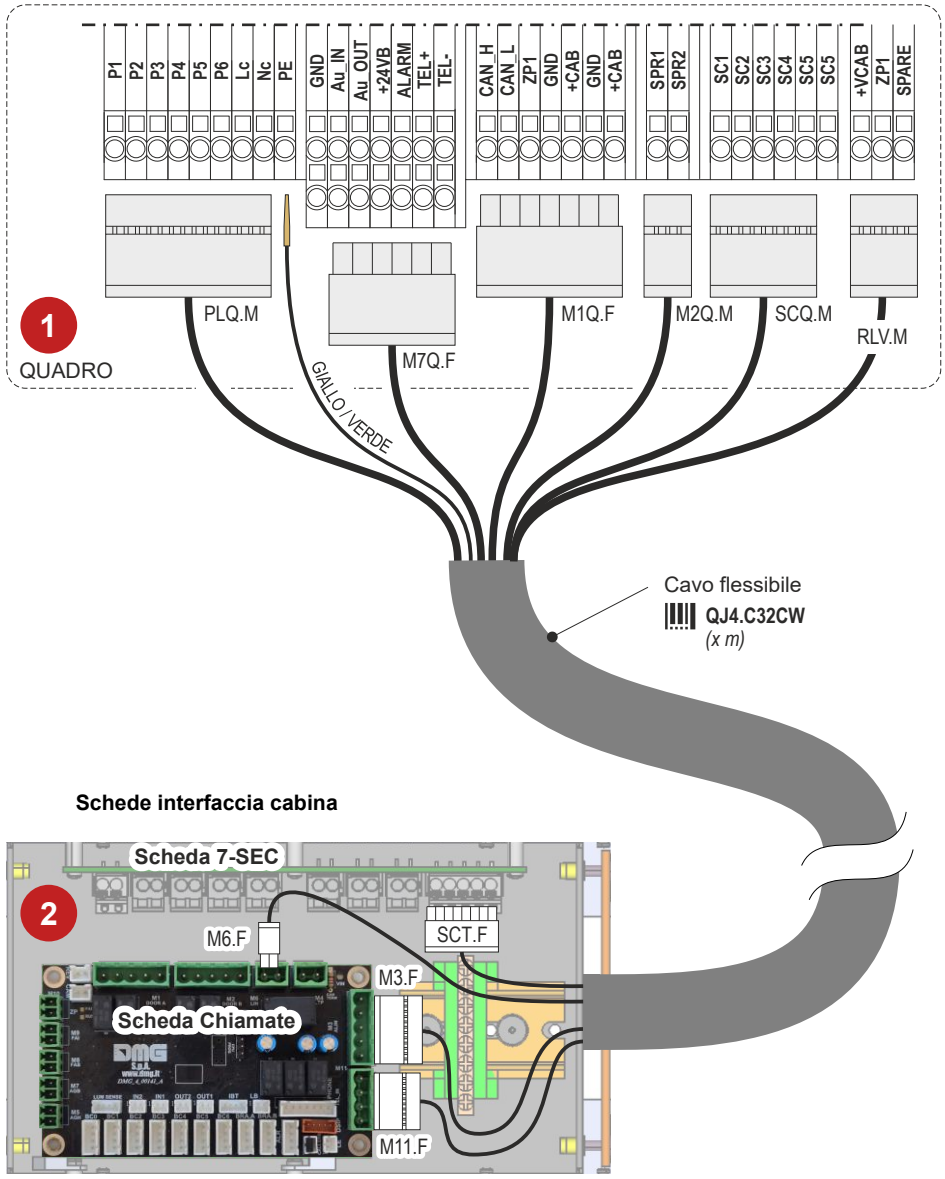


FISSAGGIO DEL CAVO FLESSIBILE



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

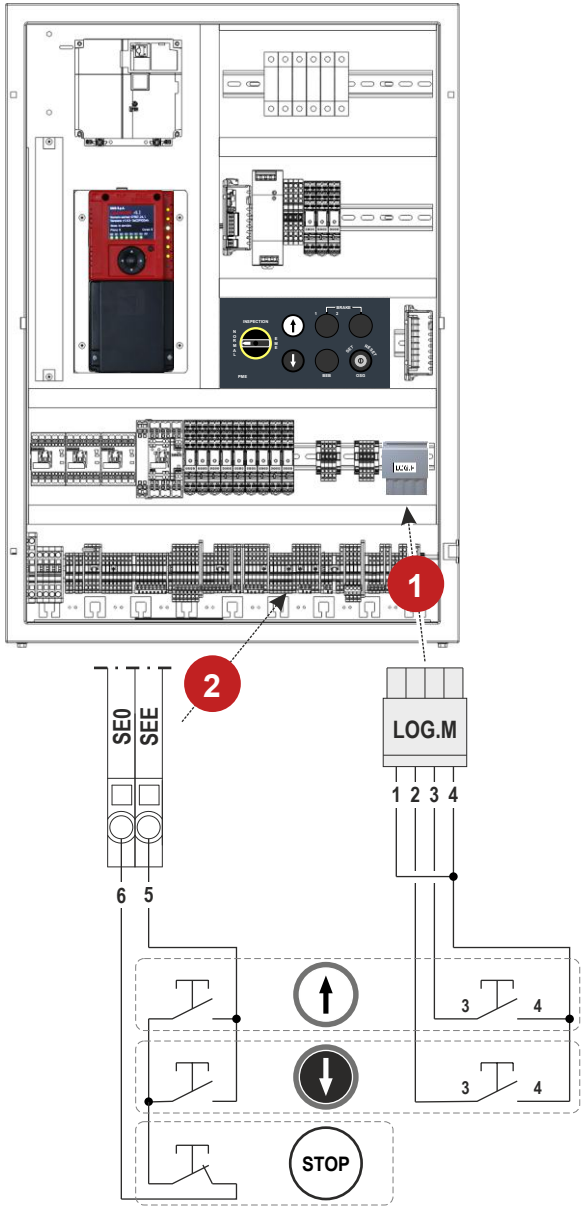
COLLEGAMENTO DEL CAVO FLESSIBILE ALLA SCHEDA INTERFACCIA DI CABINA



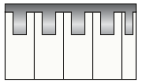
Schede interfaccia cabina

FASE 1 - MARCIA PROVVISORIA E COLLEGAMENTI ELETTRICI

MARCIA PROVVISORIA



3



Dare alimentazione al quadro

4

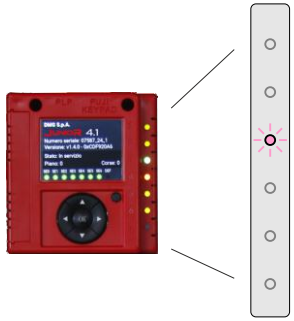






Per partire dalla schermata iniziale del menu potrebbe essere necessario premere (o tenere premuto) ESC più volte.

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

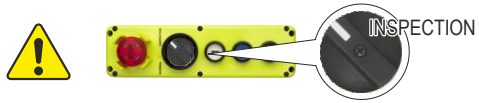


✓ LED3
Verificare che il LED rosa si accenda

AUTOAPPRENDIMENTO DATI MOTORE

- Motori MRL GEARLESS -

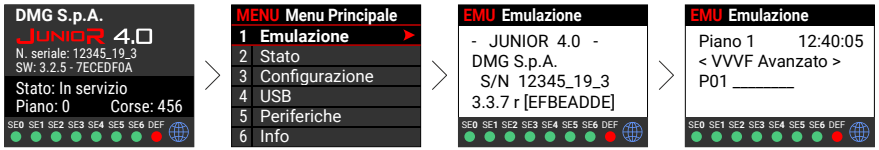
1



2



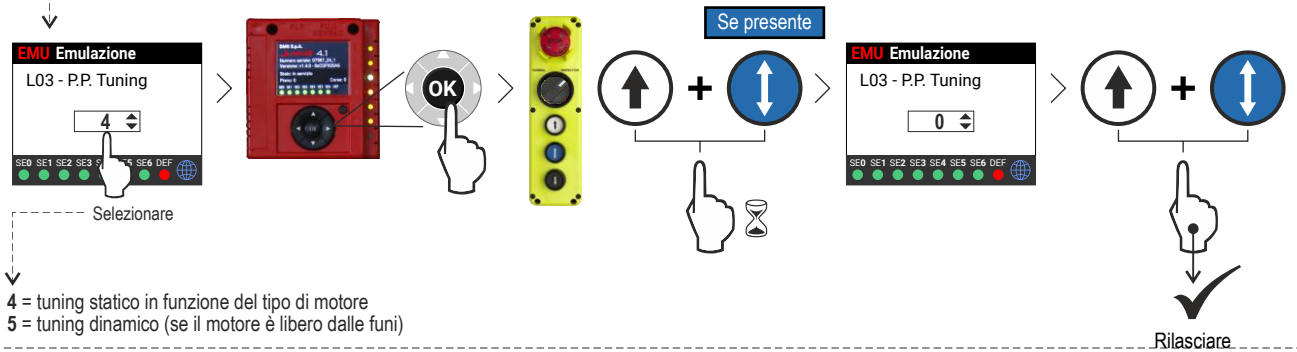




VVVF Fuji	
P01 - Motor poles	--->>> Inserire il numero di poli del motore
F03 - Maximum speed	--->>> Inserire la velocità max del motore (RPM)
F04 - Rated Speed	--->>> Inserire la velocità nominale del motore (Hz)
F05 - Rated Voltage	--->>> Inserire la tensione nominale del motore
P03 - Motor Rated Cur	--->>> Inserire la corrente nominale del motore
P02 - Motor Rated Cap	--->>> Inserire la potenza nominale del motore
LM2 INVERTER	
C11 - High speed	--->>> Impostare l'alta velocità in C11 (vedere targa motore)
C10 - Middle speed	--->>> Impostare velocità ispezione/intermedia in C10
C07 - Creep speed	--->>> Impostare la bassa velocità in C07 (tipicamente il 10% di C11)
L01 - PG select	--->>> Impostare il tipo di encoder motore (ENDAT=4 ; SIN-COS=5)
L02 - PG resolution	--->>> Impostare la risoluzione dell'encoder motore (tipicamente 2048)
L03 - P.P. Tuning	

Parametri normalmente preconfigurati se forniti in fase di ordine.

3

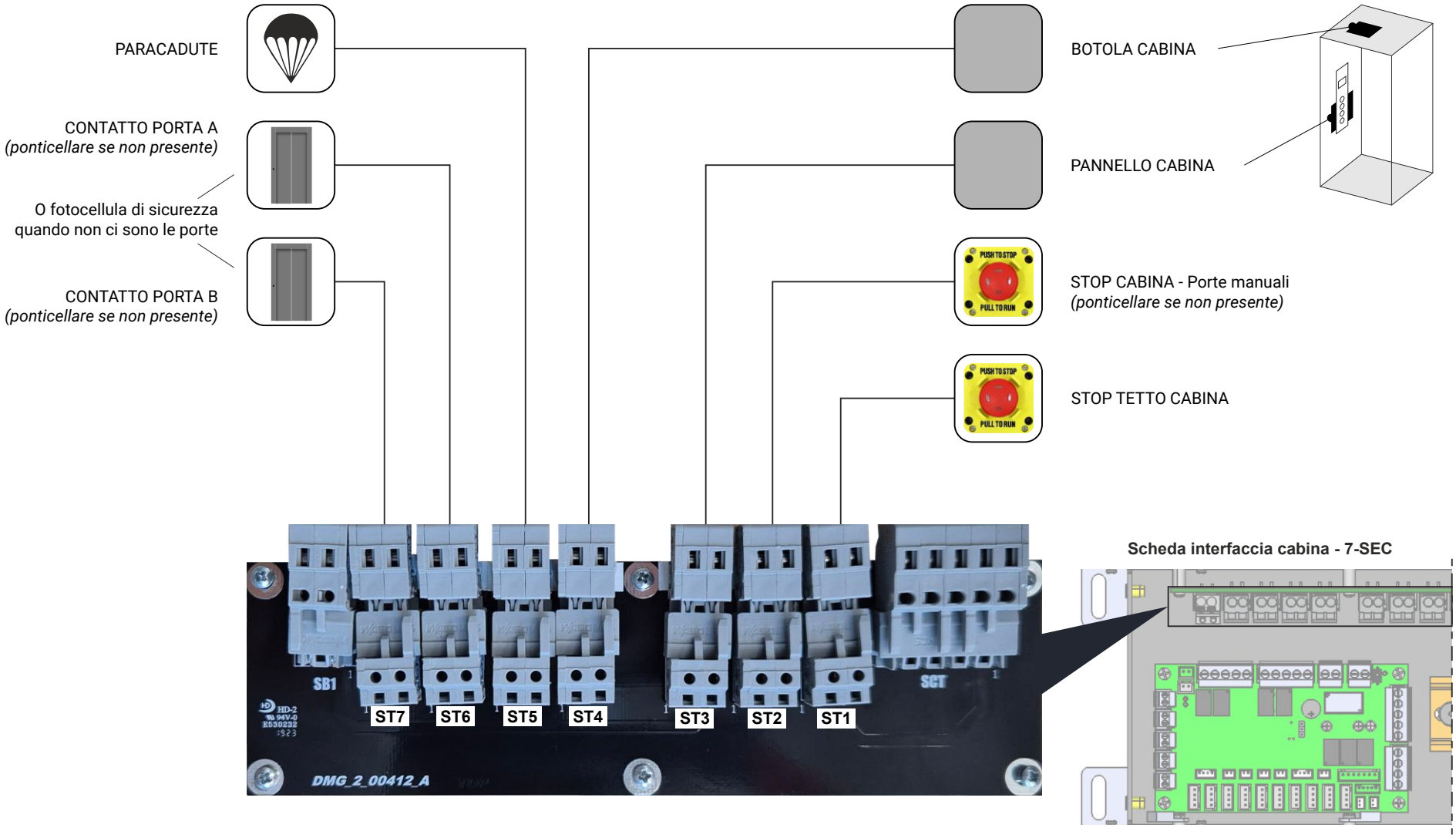


4 = tuning statico in funzione del tipo di motore
5 = tuning dinamico (se il motore è libero dalle funi)

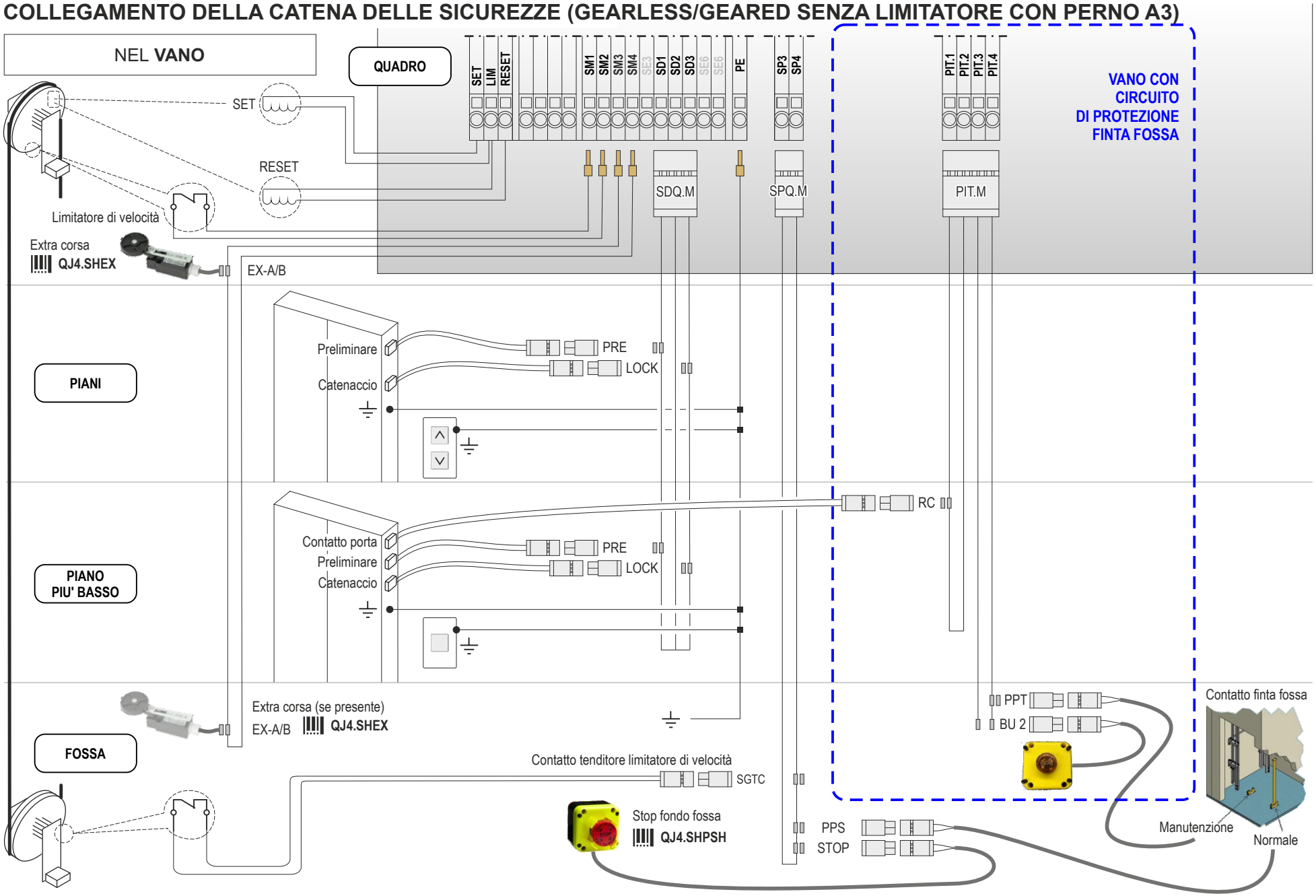
- In caso di anomalia nella procedura, l'errore viene registrato nel menù "ERRORI" (52=er7 - Errore VVVF - Sub xxx). In tal caso fare riferimento al troubleshooting per risolvere il problema, successivamente cancellare l'errore e ripetere la procedura.
- Al termine della procedura premere il pulsante 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**

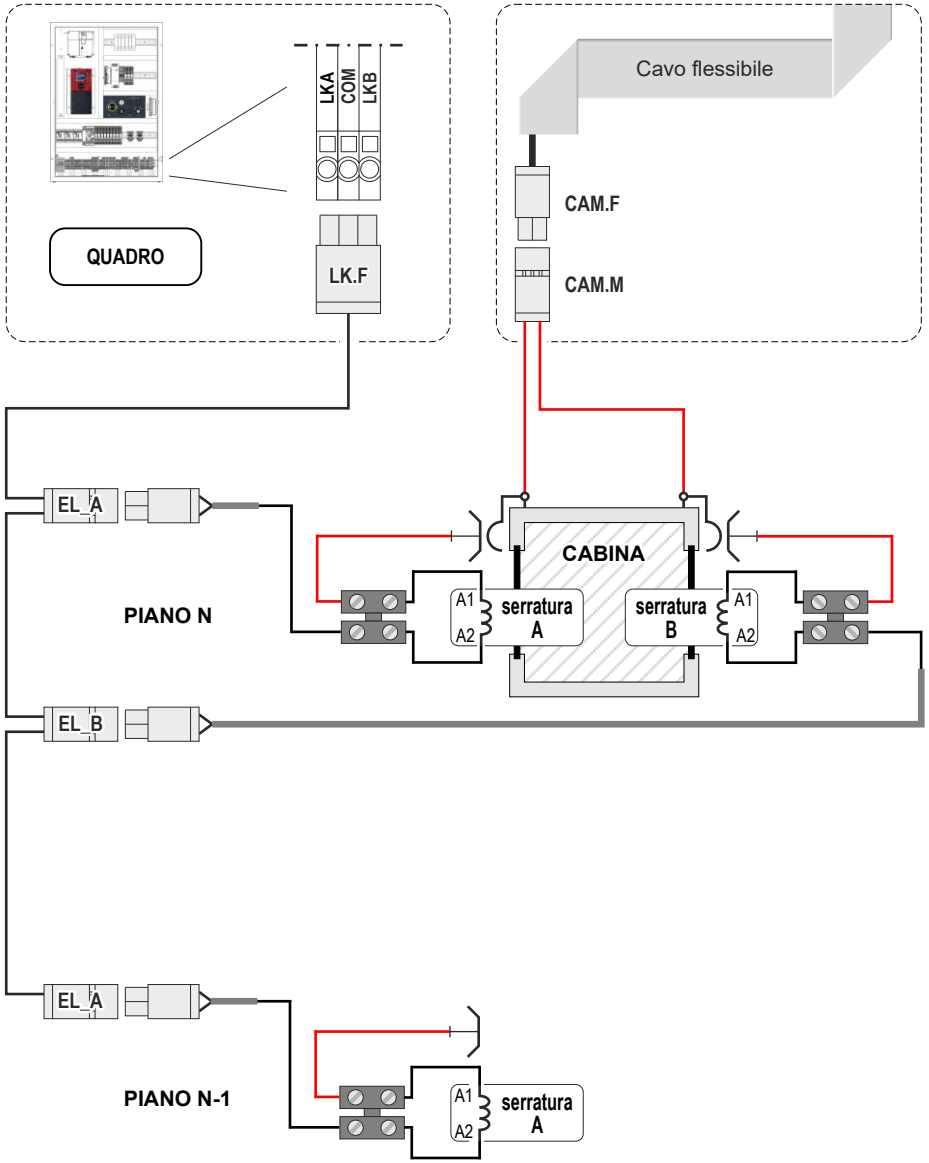


COLLEGAMENTO DELLA CATENA DELLE SICUREZZE (GEARLESS/GEARED SENZA LIMITATORE CON PERNO A3)

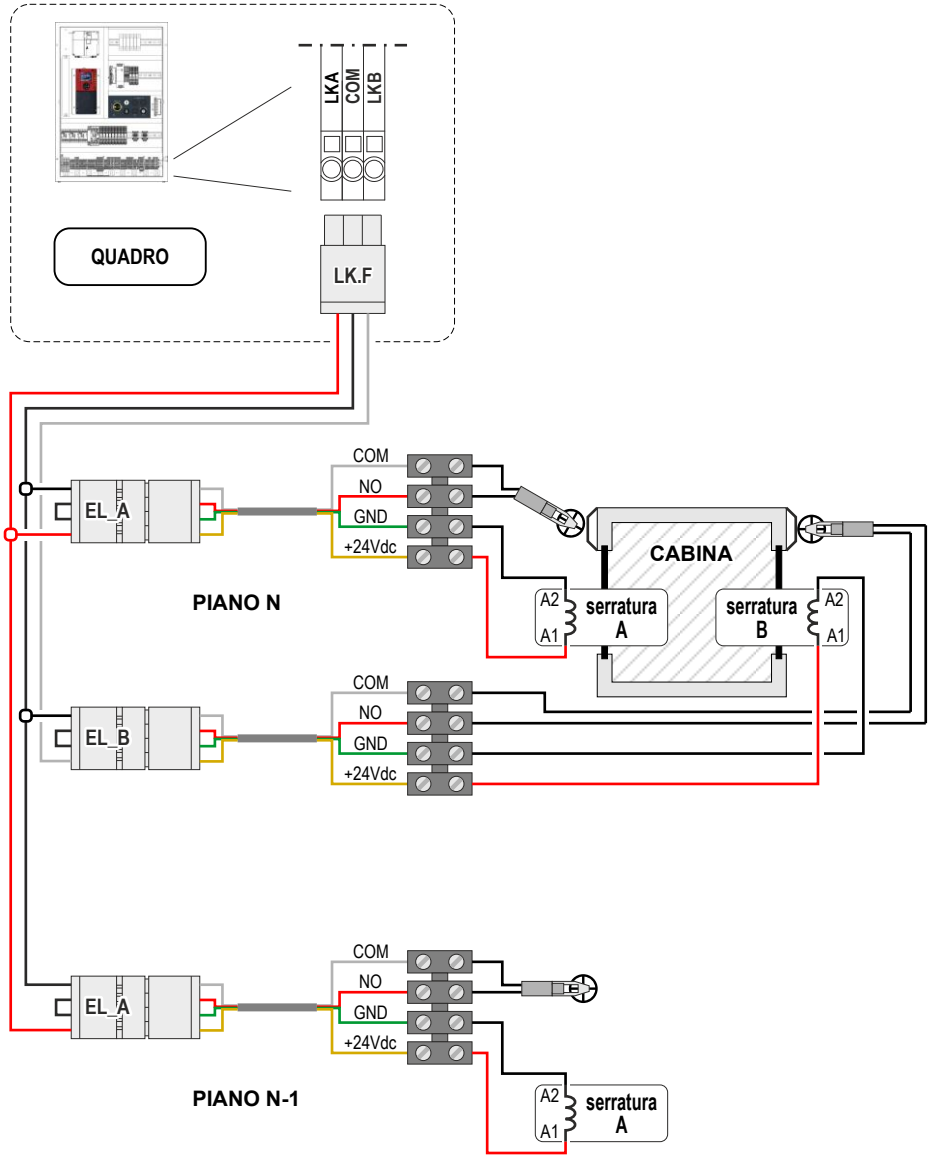


COLLEGAMENTO ELETTROSERRATURA

ATTIVAZIONE DA CONTATTO STRISCIANTE

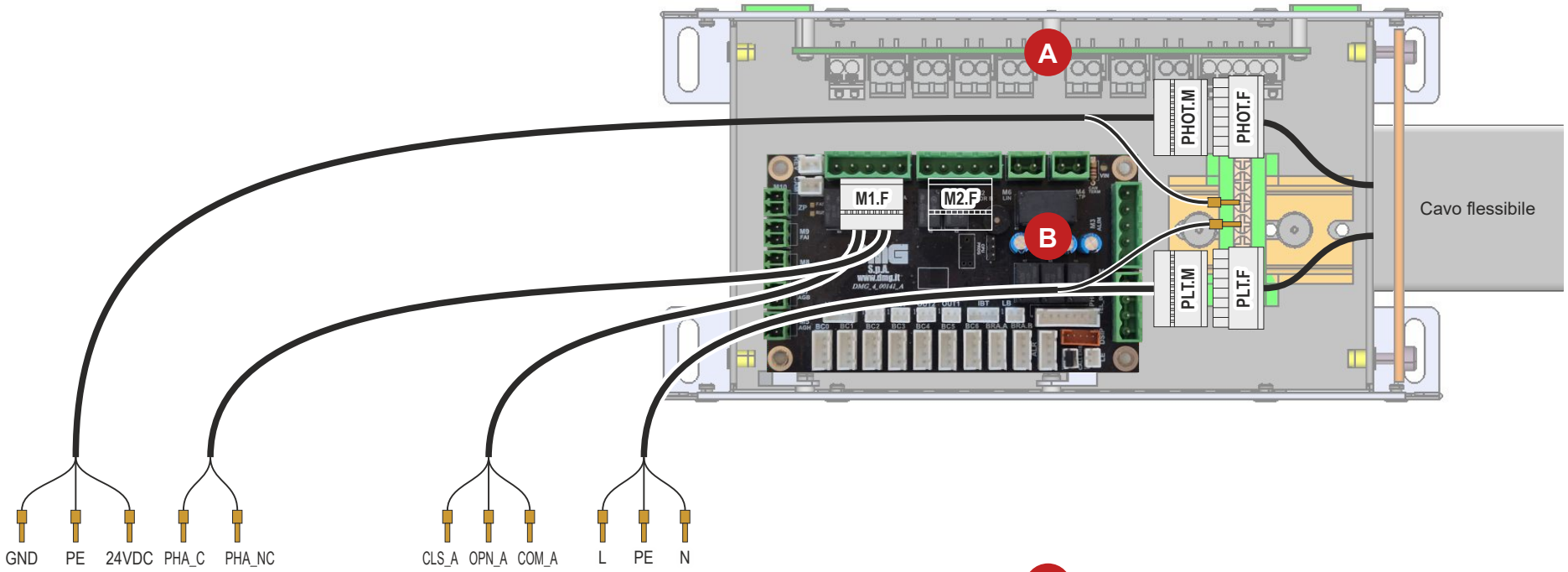


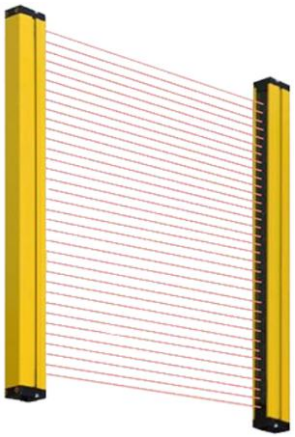
ATTIVAZIONE DA INVERTITORE

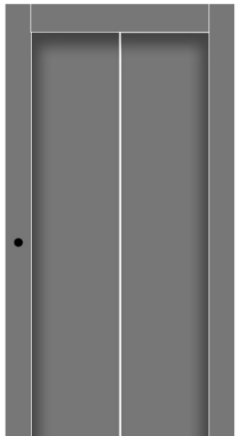


COLLEGAMENTO OPERATORE PORTE DI CABINA

PORTE AUTOMATICHE





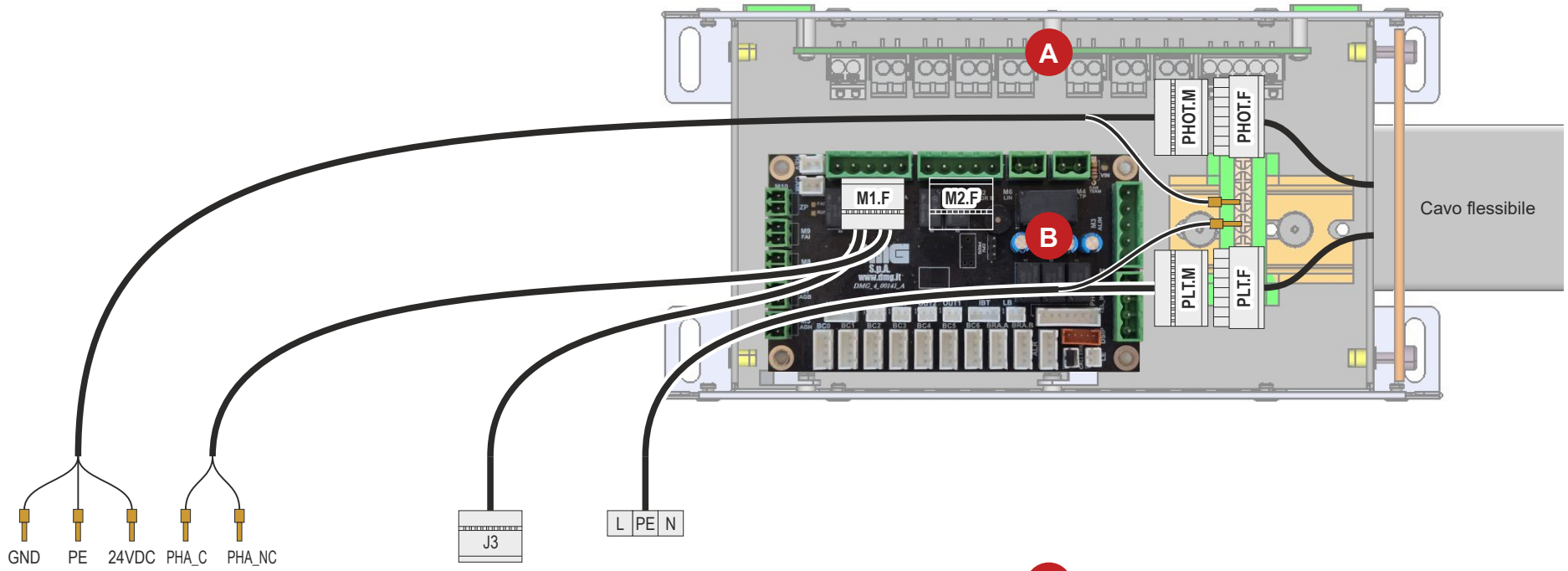


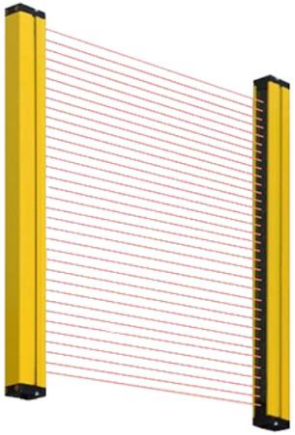
A Scheda interfaccia cabina - 7-SEC

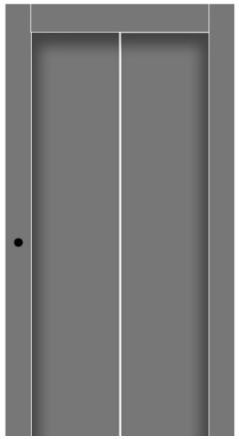
B Scheda interfaccia cabina - CHIAMATE

M2.F 2° accesso

AUTOMATICHE PRISMA





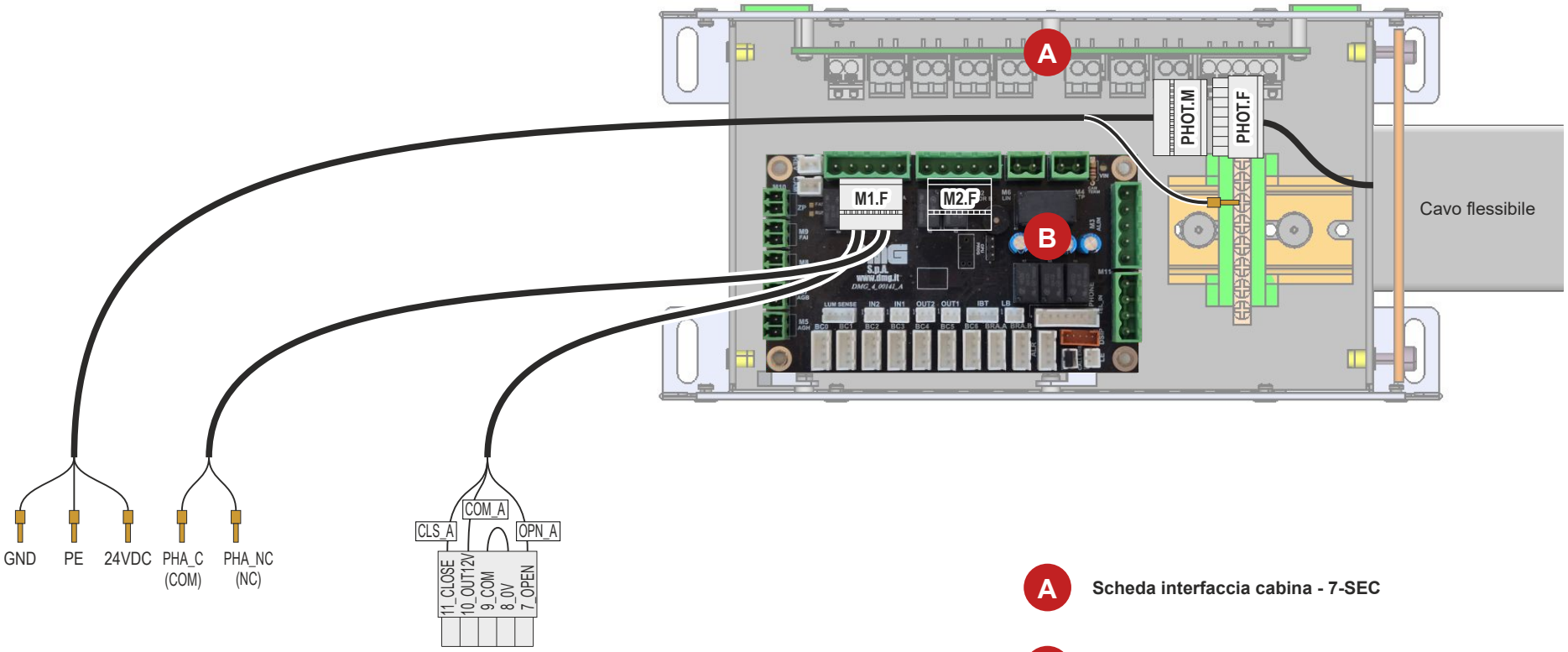


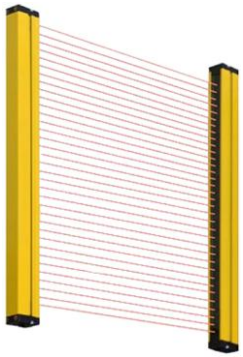
A Scheda interfaccia cabina - 7-SEC

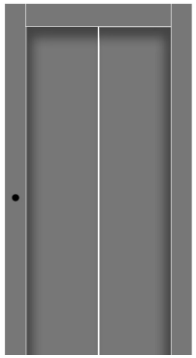
B Scheda interfaccia cabina - CHIAMATE

M2.F 2° accesso

AUTOMATICHE FERMATOR DC+ 24V





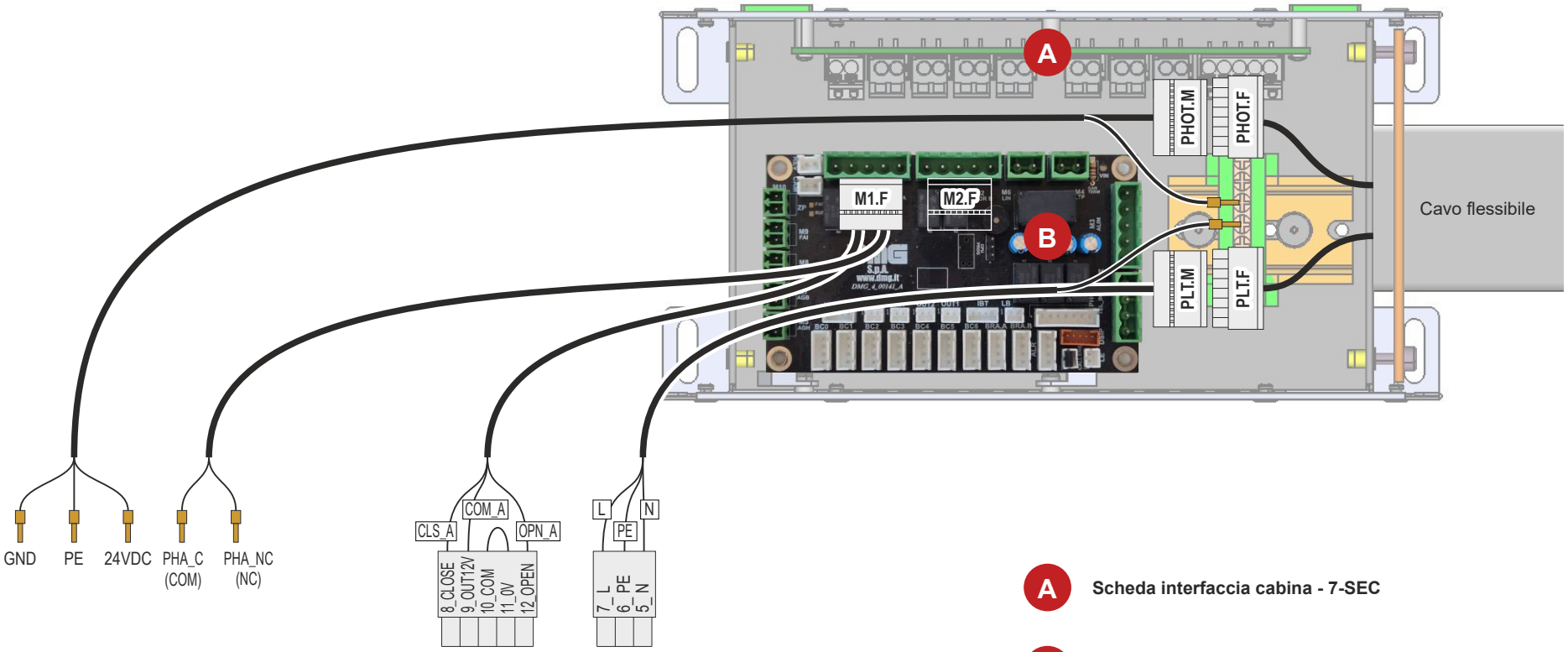


A **Scheda interfaccia cabina - 7-SEC**

B **Scheda interfaccia cabina - CHIAMATE**

M2.F **2° accesso**

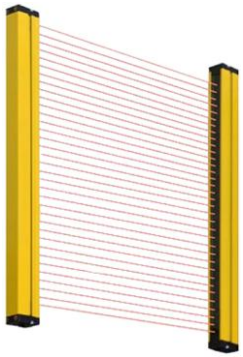
AUTOMATICHE FERMATOR VF5+

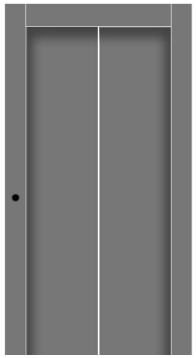


A **Scheda interfaccia cabina - 7-SEC**

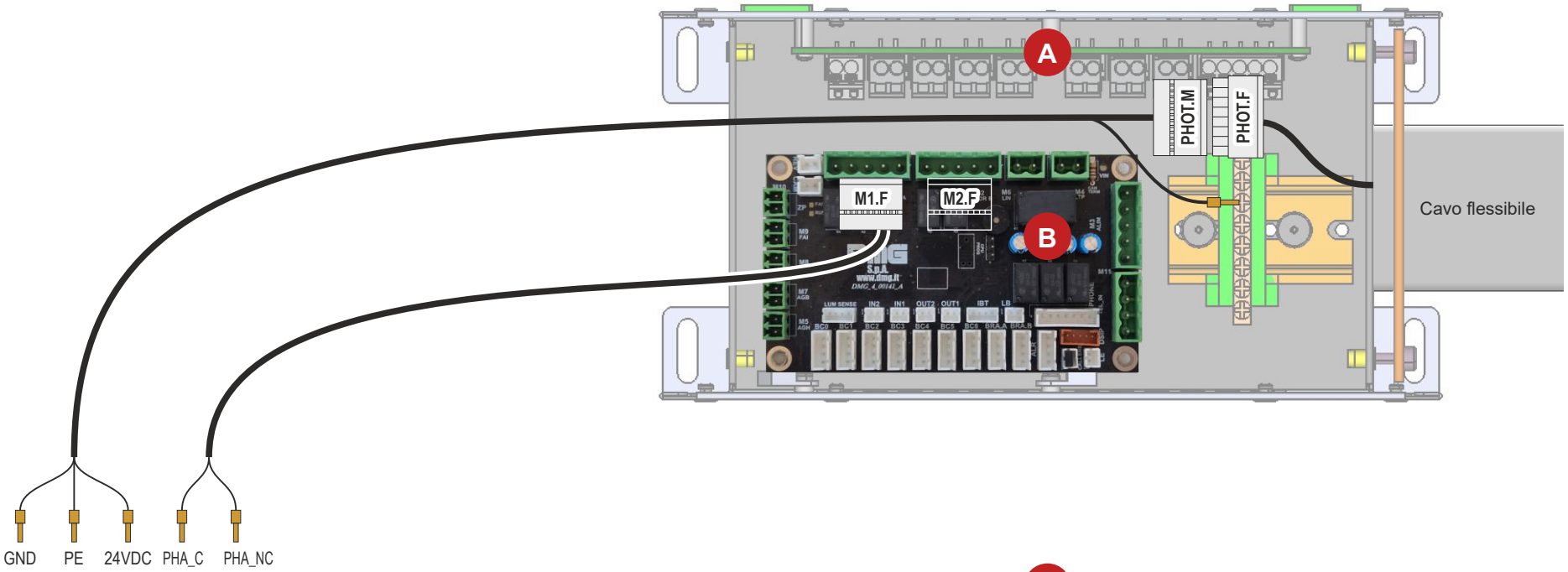
B **Scheda interfaccia cabina - CHIAMATE**

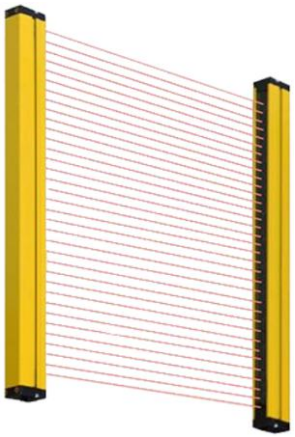
M2.F **2° accesso**





COLLEGAMENTO BARRIERA DI CELLULE (SENZA OPERATORE PORTE)





Barriera di cellule
QJ4.EDDW194.024

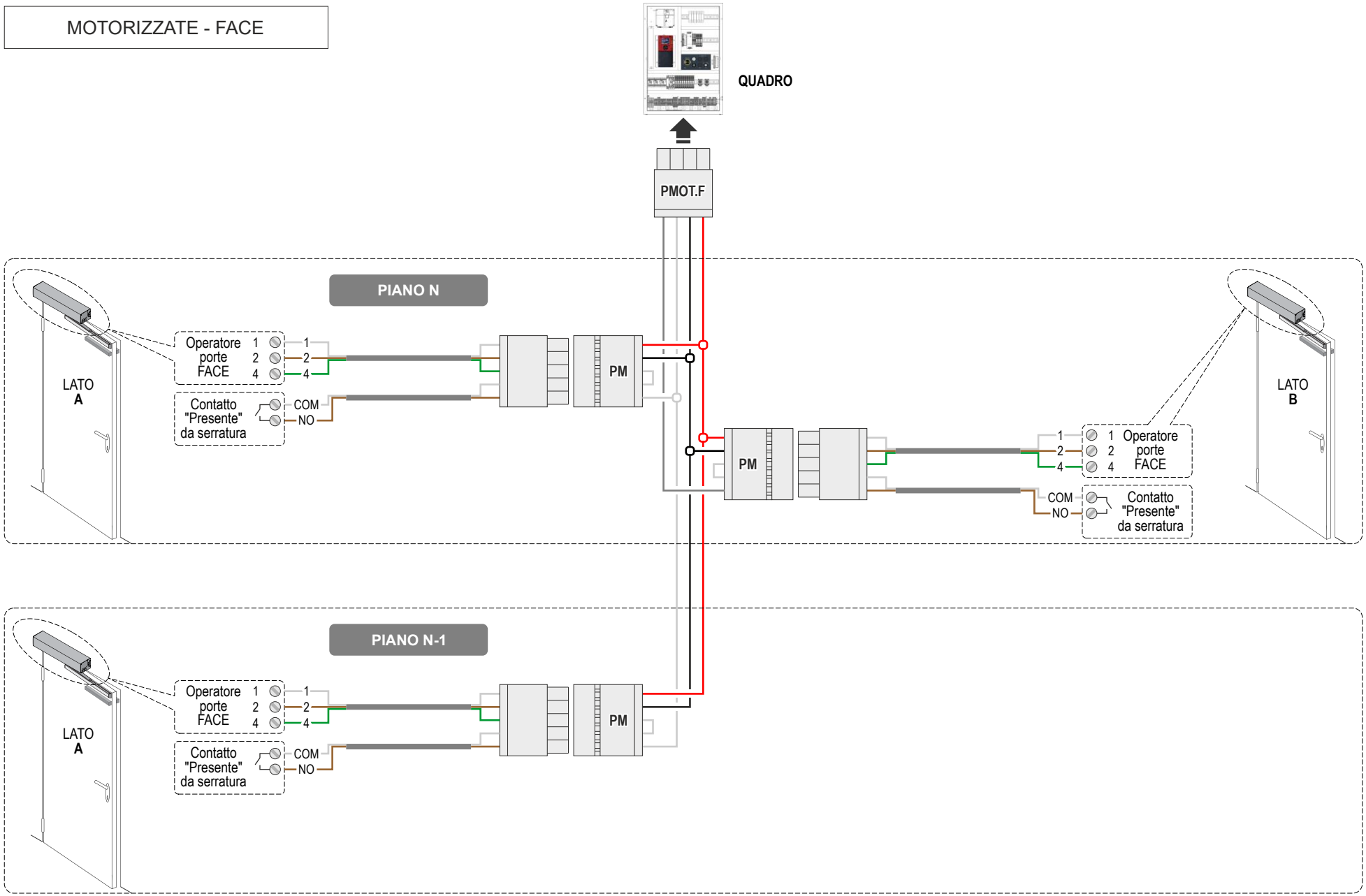
A Scheda interfaccia cabina - 7-SEC

B Scheda interfaccia cabina - CHIAMATE

M2.F 2° accesso

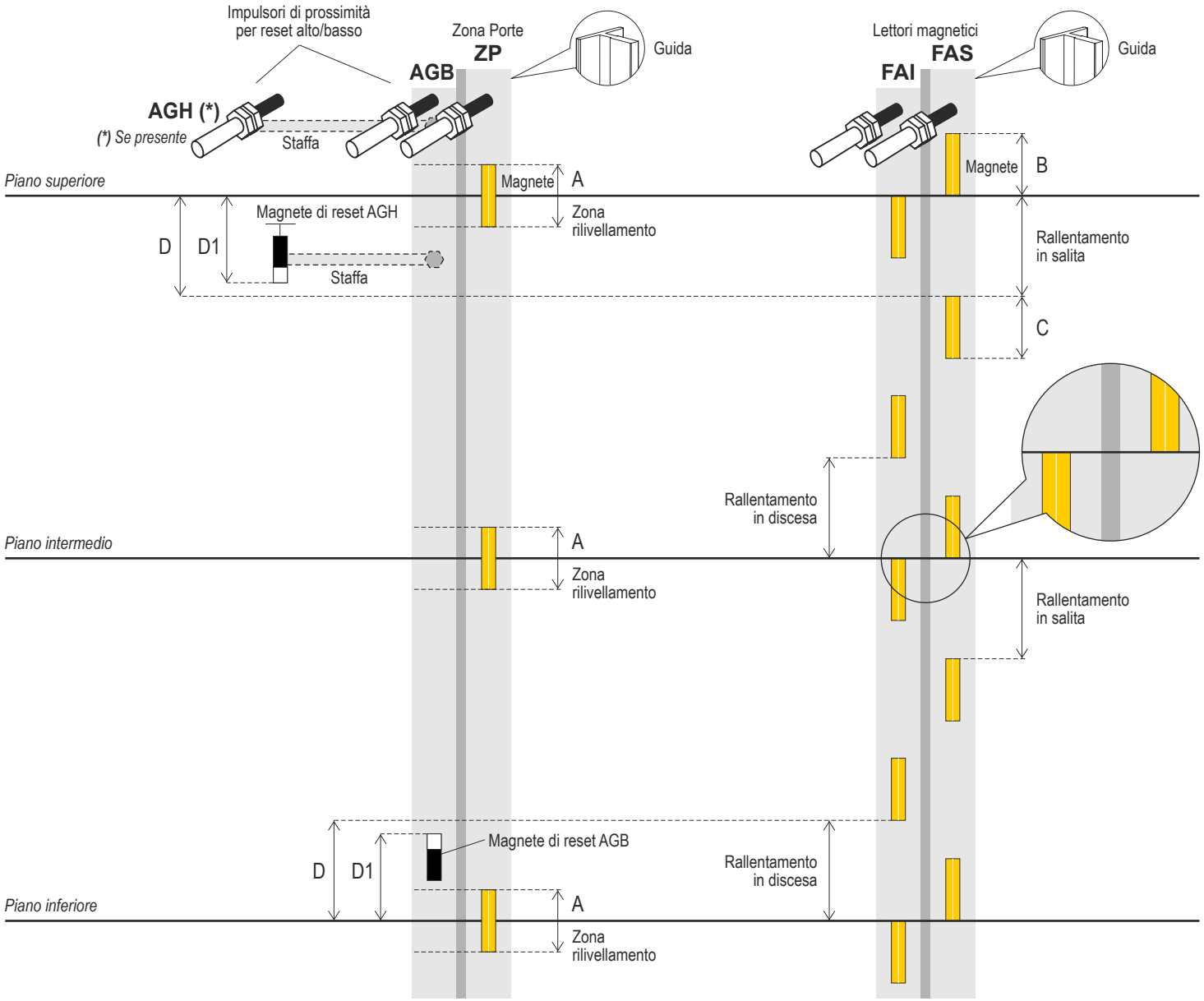
COLLEGAMENTO OPERATORE PORTE DI PIANO

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.

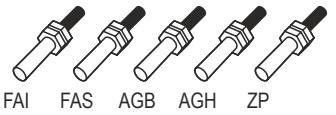
Lunghezze (mm)	Lunghezze con pattino fisso
A = 100	A = 200
B = 100	B = 150
C = 100	C = 150

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

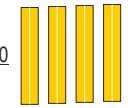
1 Staffa (opzionale)



QJ4.KSHCAL

(in caso di porte manuali)

4 x 150



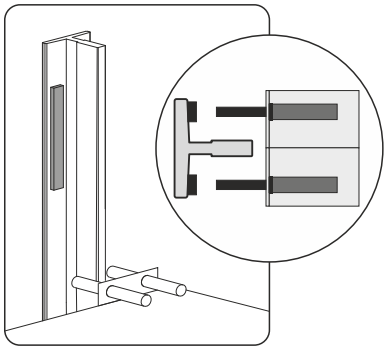
1 x 200



2 INSTALLAZIONE MAGNETI ED IMPULSORI/LETTORI MAGNETICI

SISTEMA DI CONTEGGIO CON LETTORI MAGNETICI

FAI / FAS



QJ4.CTKIMP.H5

+

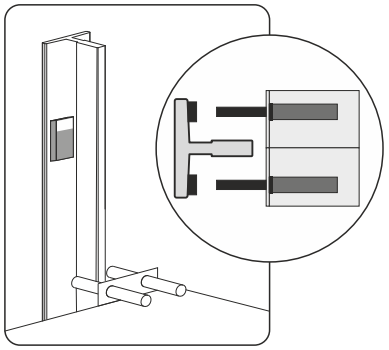
QJ4.SHCAL100
4 magneti per i piani intermedi
2 magneti per il piano alto
2 magneti per il piano basso

o

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

IMPULSORI DI PROSSIMITA' PER RESET ALTO/BASSO

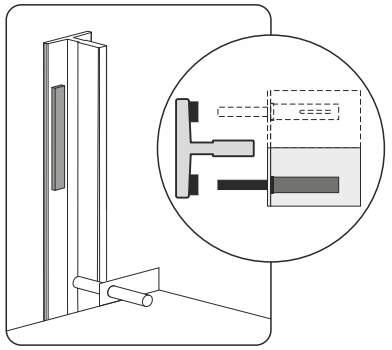
AGB / AGH



QJ4.CTKIMP.H5

ZONA PORTE / RILIVELLAMENTO

ZP



QJ4.CTKIMP.H5

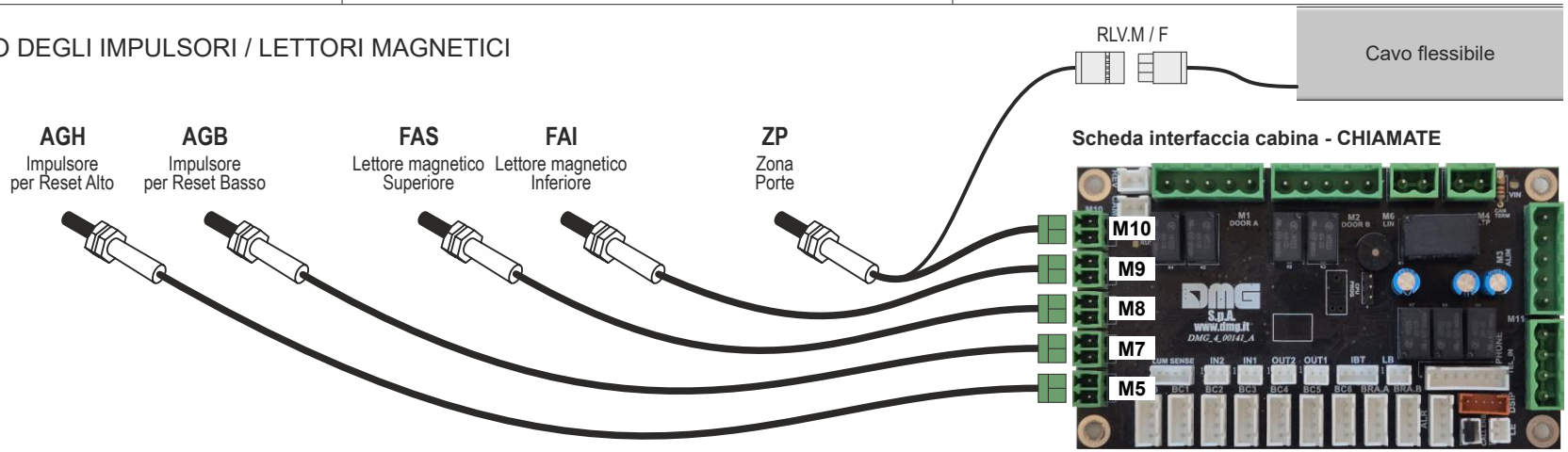
+

QJ4.SHCAL100
1 magnete per ogni piano

o

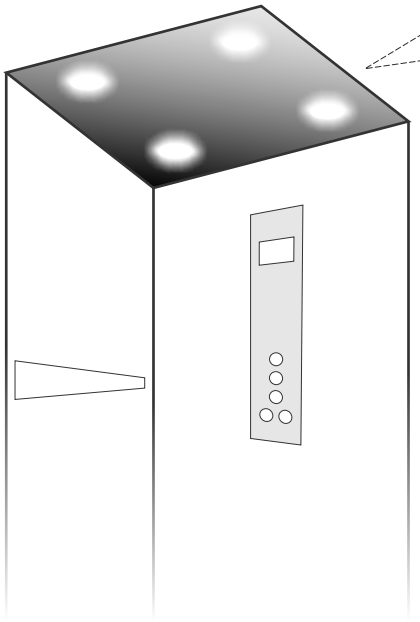
QJ4.KSHCAL ***(in caso di porte manuali)***
1 magnete 200mm per ogni piano

3 COLLEGAMENTO DEGLI IMPULSORI / LETTORI MAGNETICI

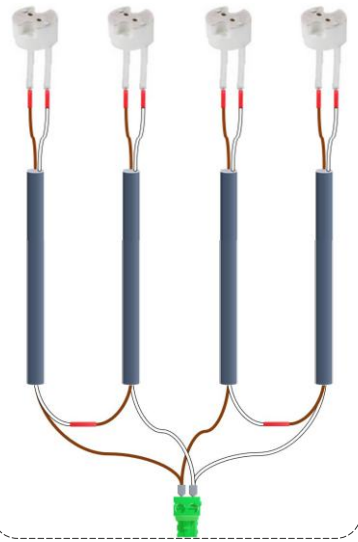


COLLEGAMENTO LUCI CABINA

12V DC

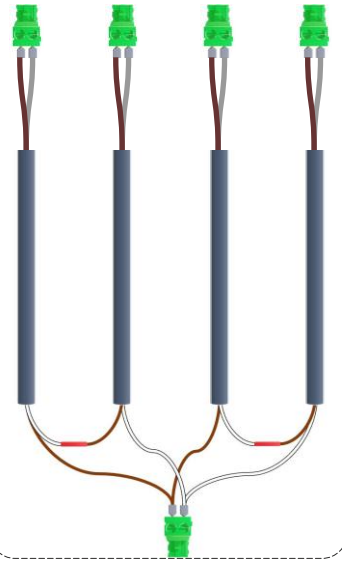


Kit portalampade GU5.3 (4x)



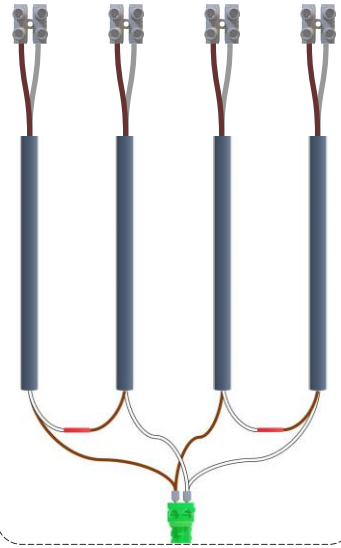
QJ4.CTKLC12

Kit portalampade GU4 (4x)

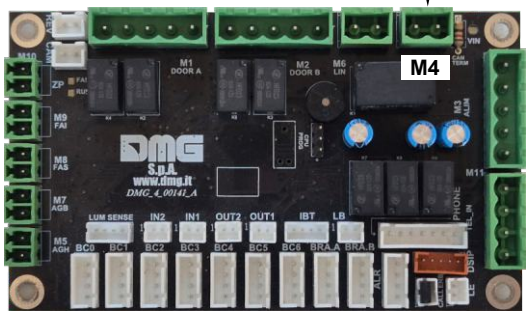


QJ4.CTKLC12W

Kit con morsetti a vite

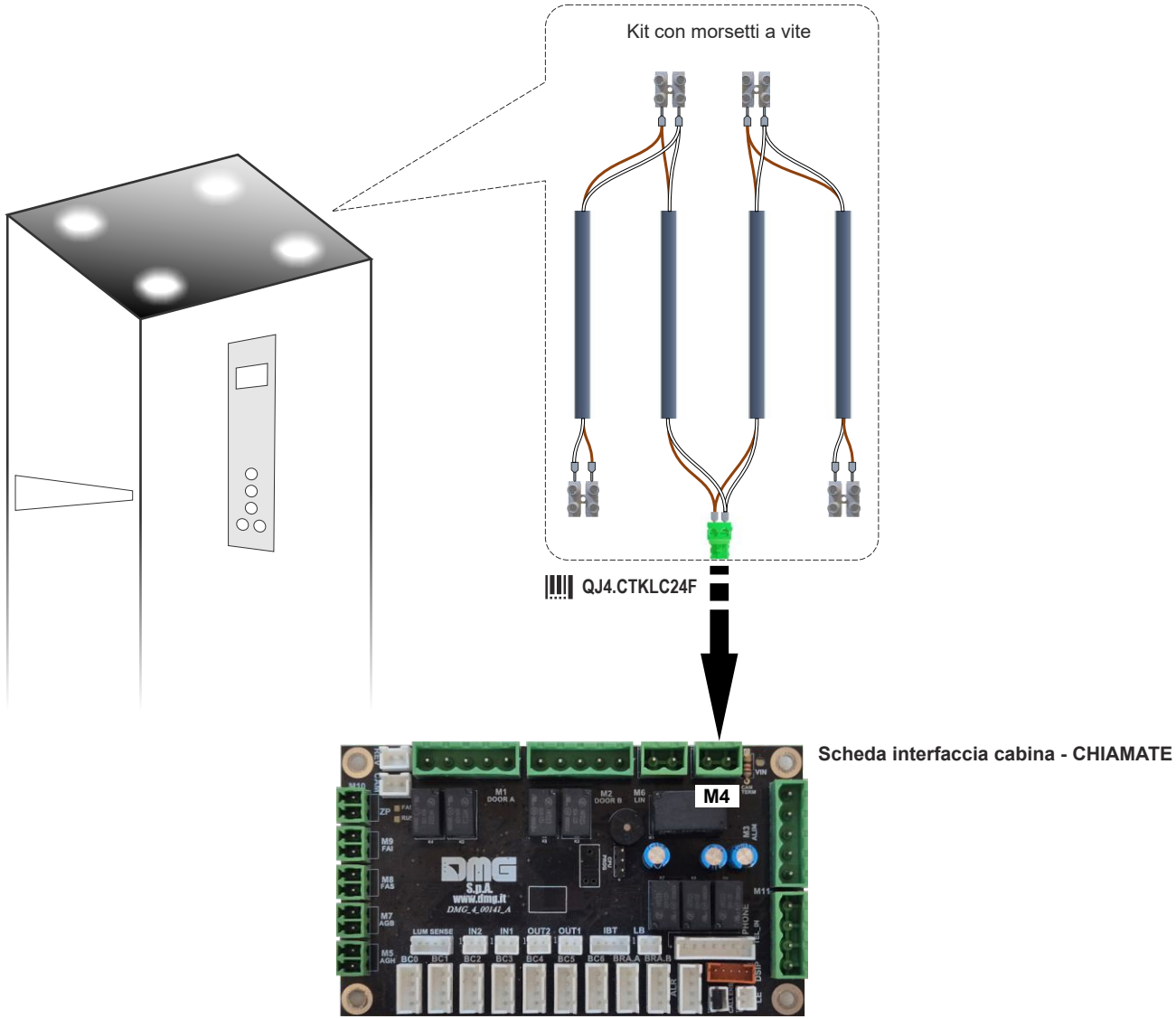


QJ4.CTKLC12F



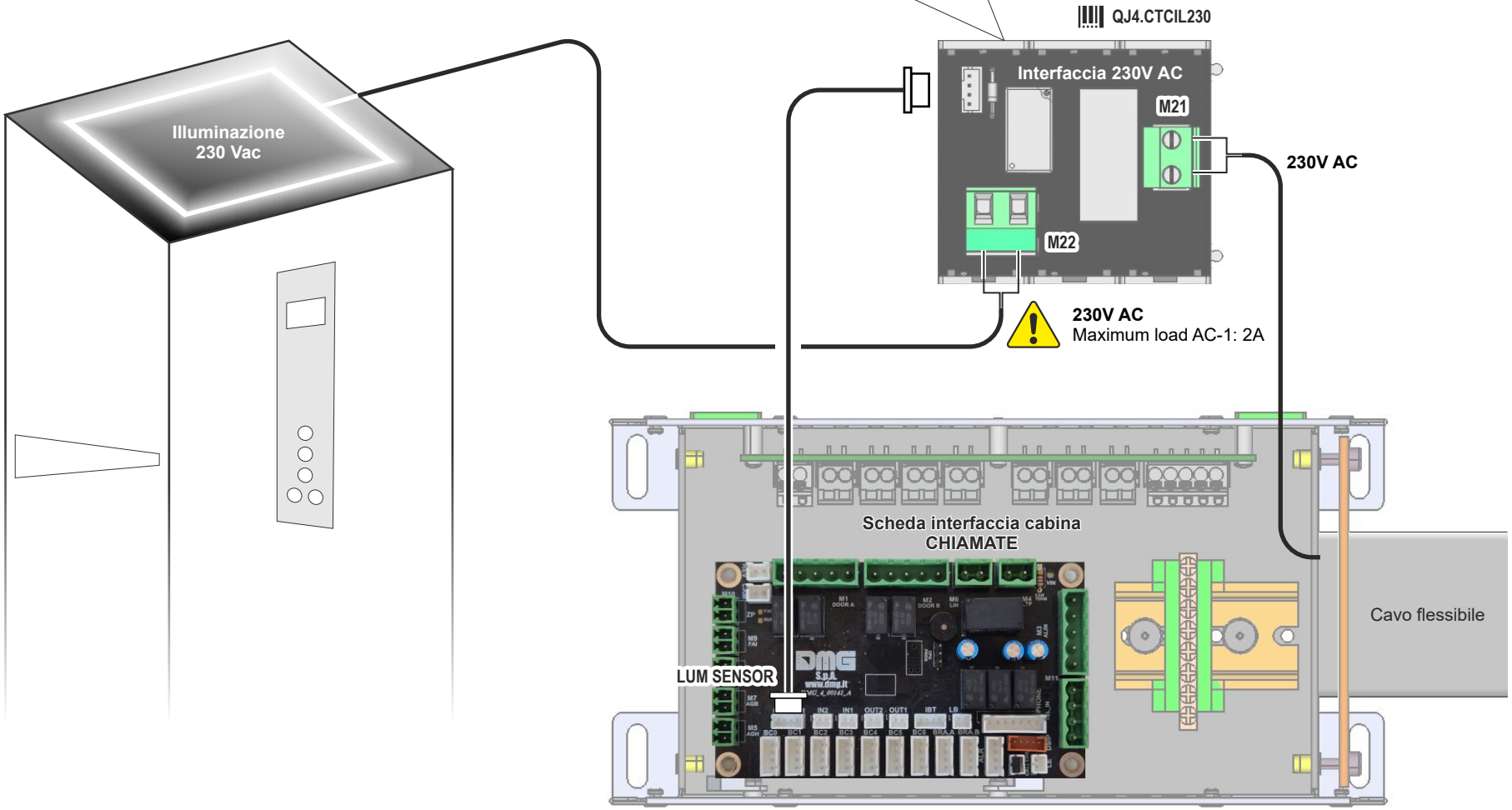
Scheda interfaccia cabina - CHIAMATE

24V DC


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

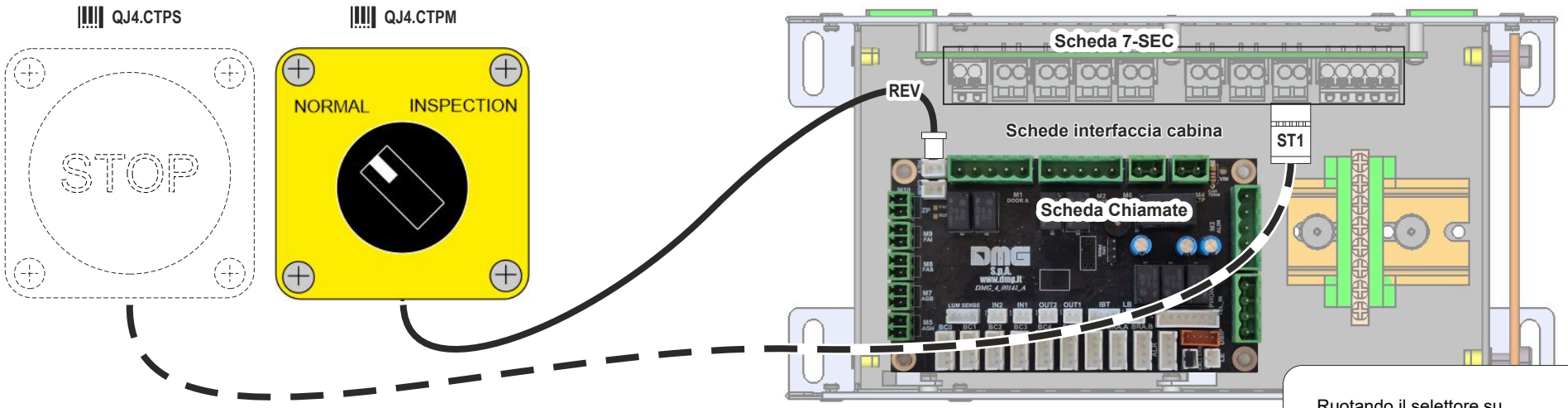
230V AC

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.



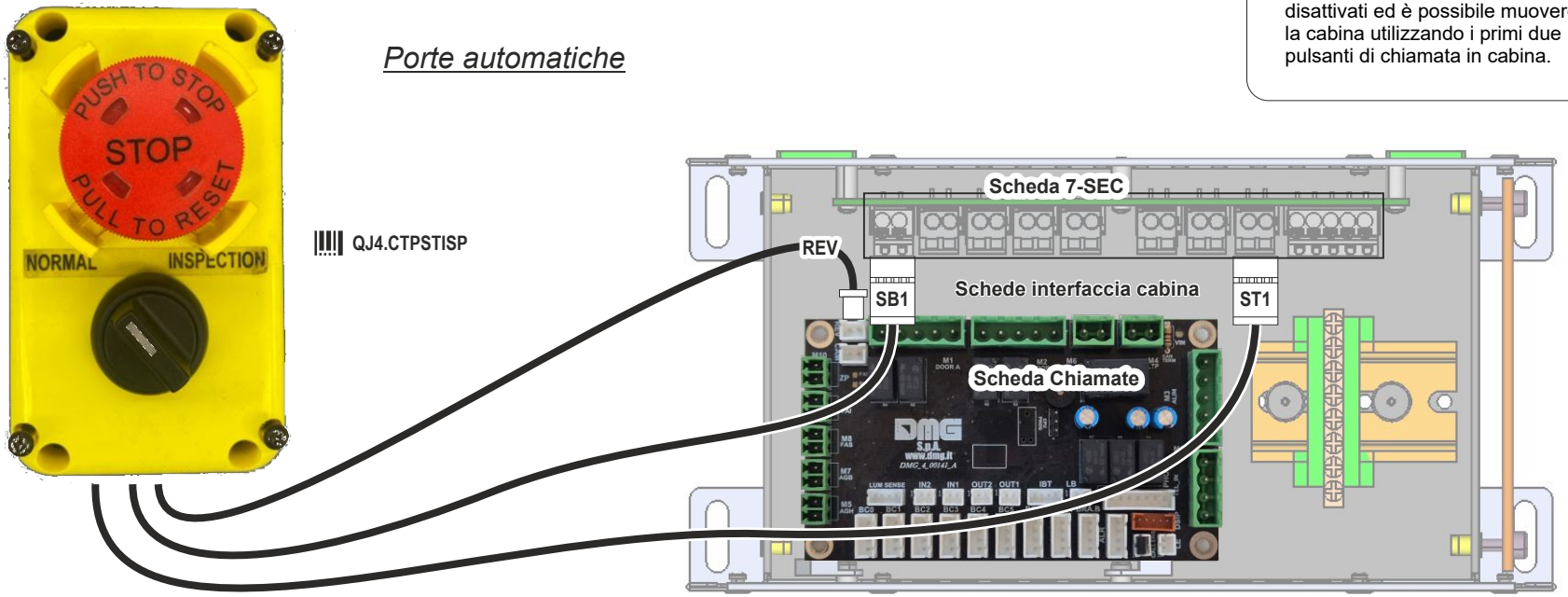
COLLEGAMENTO PULSANTIERA CON SELETTORE DI ISPEZIONE

Porte manuali

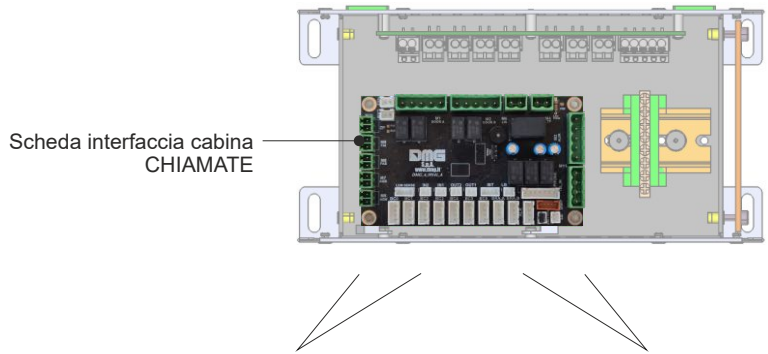


Ruotando il selettore su "ISPEZIONE", l'ascensore entra in modalità ispezione. Alcuni dispositivi di sicurezza vengono disattivati ed è possibile muovere la cabina utilizzando i primi due pulsanti di chiamata in cabina.

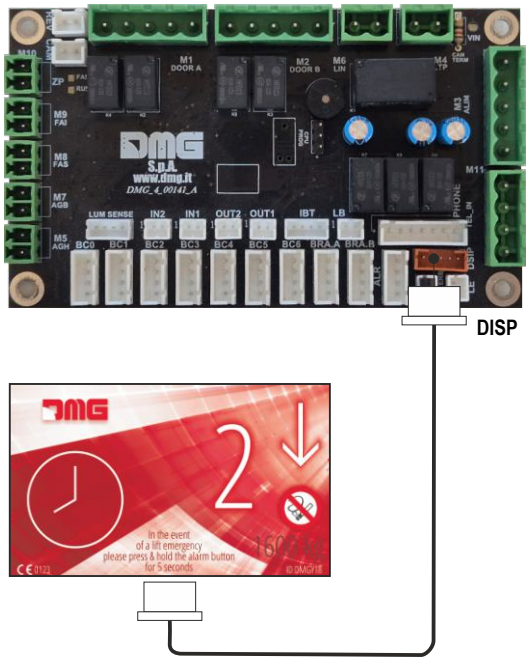
Porte automatiche



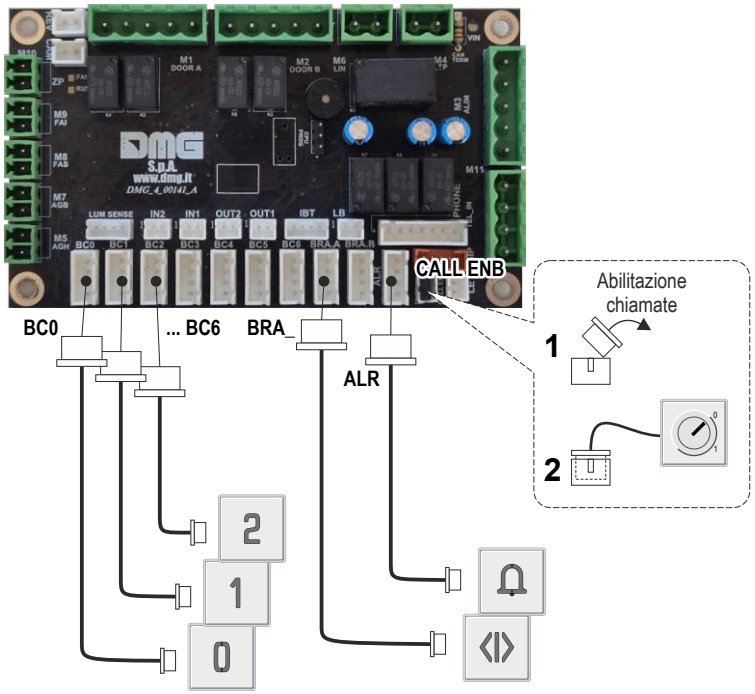
INSTALLAZIONE PULSANTIERA DI CABINA



DISPLAY E SEGNALAZIONI

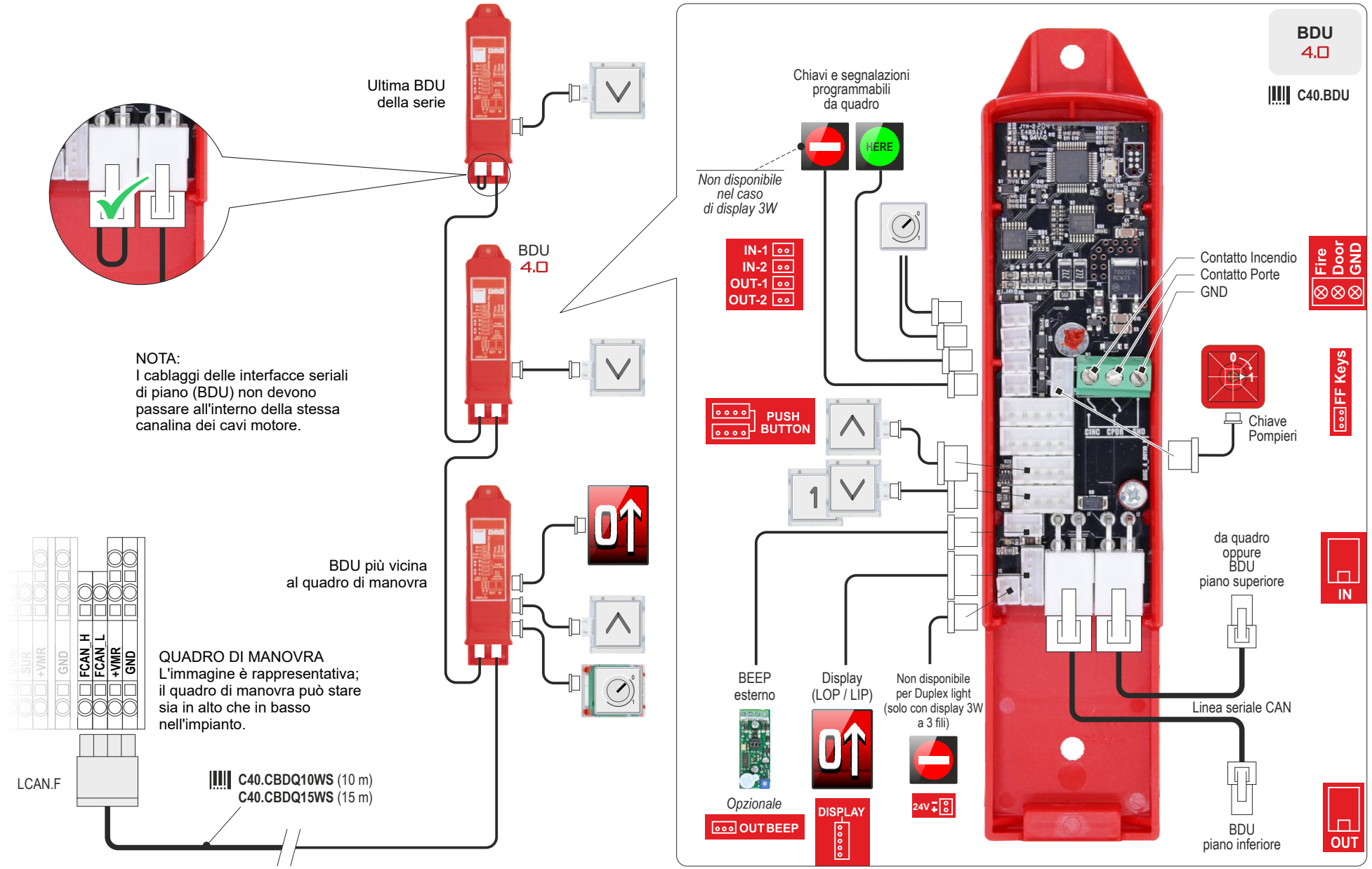


PULSANTI DI CHIAMATA / SERVIZIO



INSTALLAZIONE PULSANTIERE DI PIANO

Interfaccia seriale di piano (BDU)



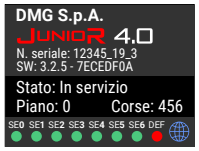
PROGRAMMAZIONE BDU

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).

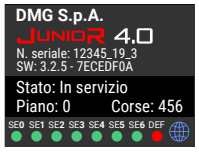
IN-2 - Ingresso chiave fuori servizio - L'impianto non prende nuove chiamate, cancella quelle ai piani e termina le chiamate già registrate in cabina per poi parcheggiarsi al piano programmato (Menu <Funzioni Speciali> - Piano F.S.) stazionando a porte chiuse.

USCITE

OUT-1
OUT-2















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







Non modificare





Non modificare





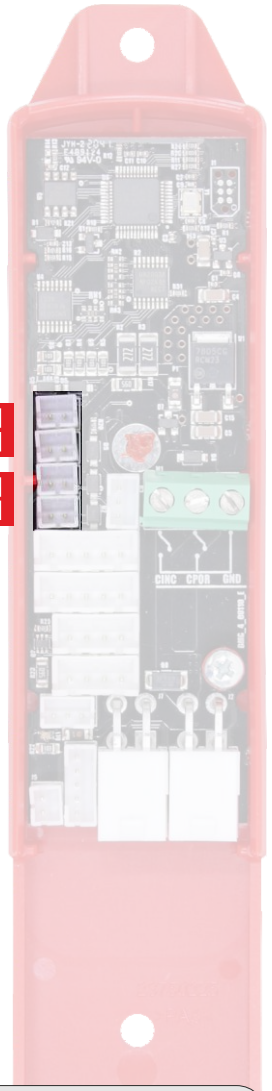


	OUT 1	OUT 2
Tipo 0	PRESENTE	
Tipo 1	▲	▼
Tipo 2	PRESENTE	IN ARRIVO
Solo con Display 3W (3 fili) Tipo 3	PRESENTE	

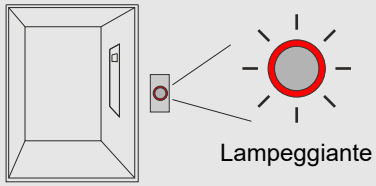
Scegliere una combinazione per ogni piano







INDIRIZZAMENTO BDU



Lampeggiante

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

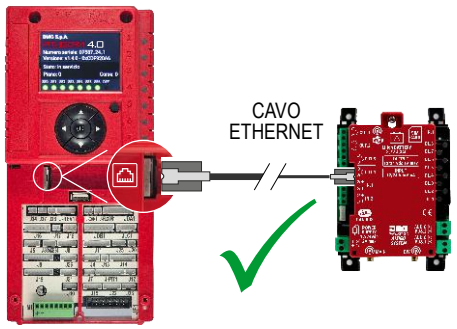
DIDO

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

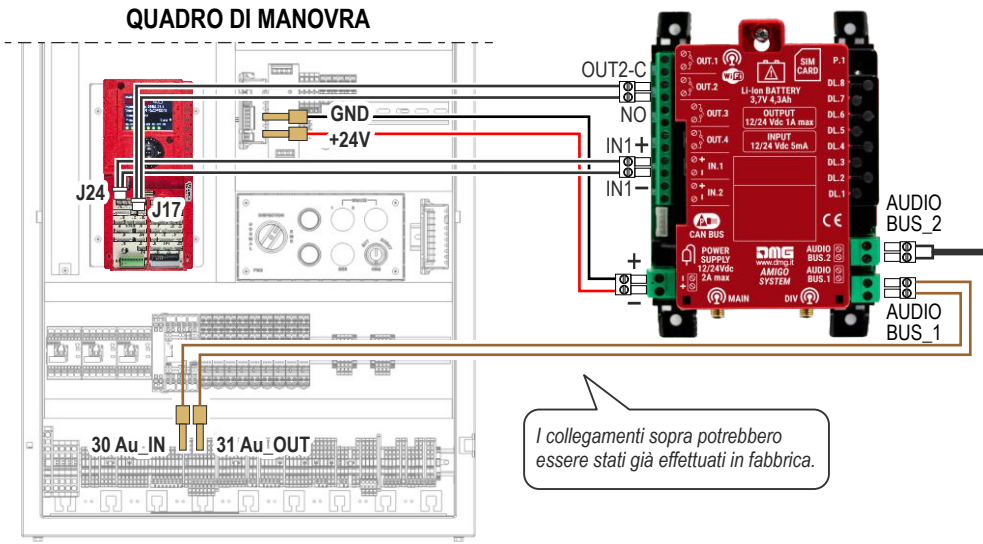
INSTALLAZIONE DEL TELEFONO DI EMERGENZA

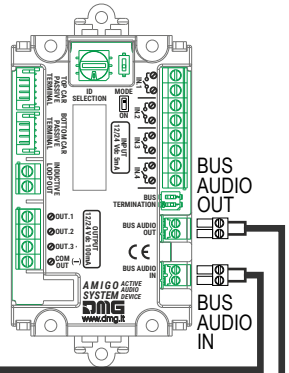
TELEFONO DI EMERGENZA **DMG AMIGO**

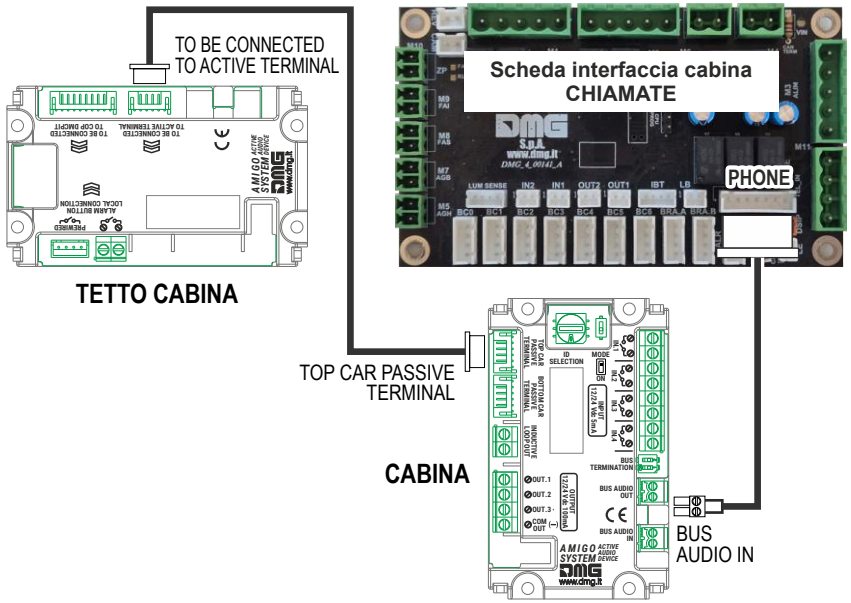
Assicurarsi che il cavo Ethernet sia collegato.

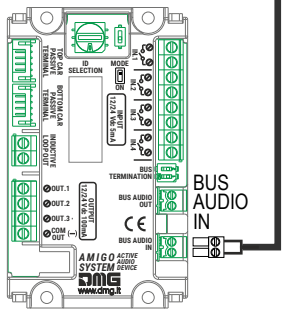


QUADRO DI MANOVRA



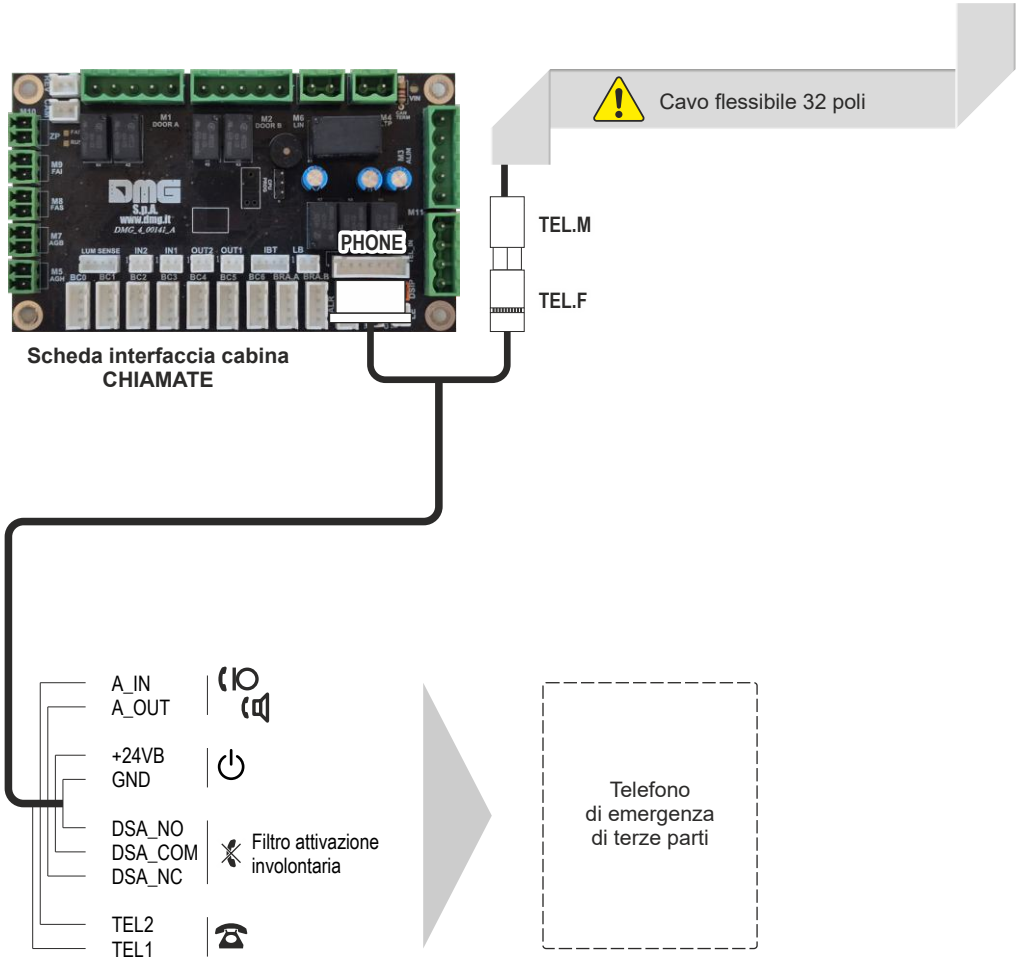






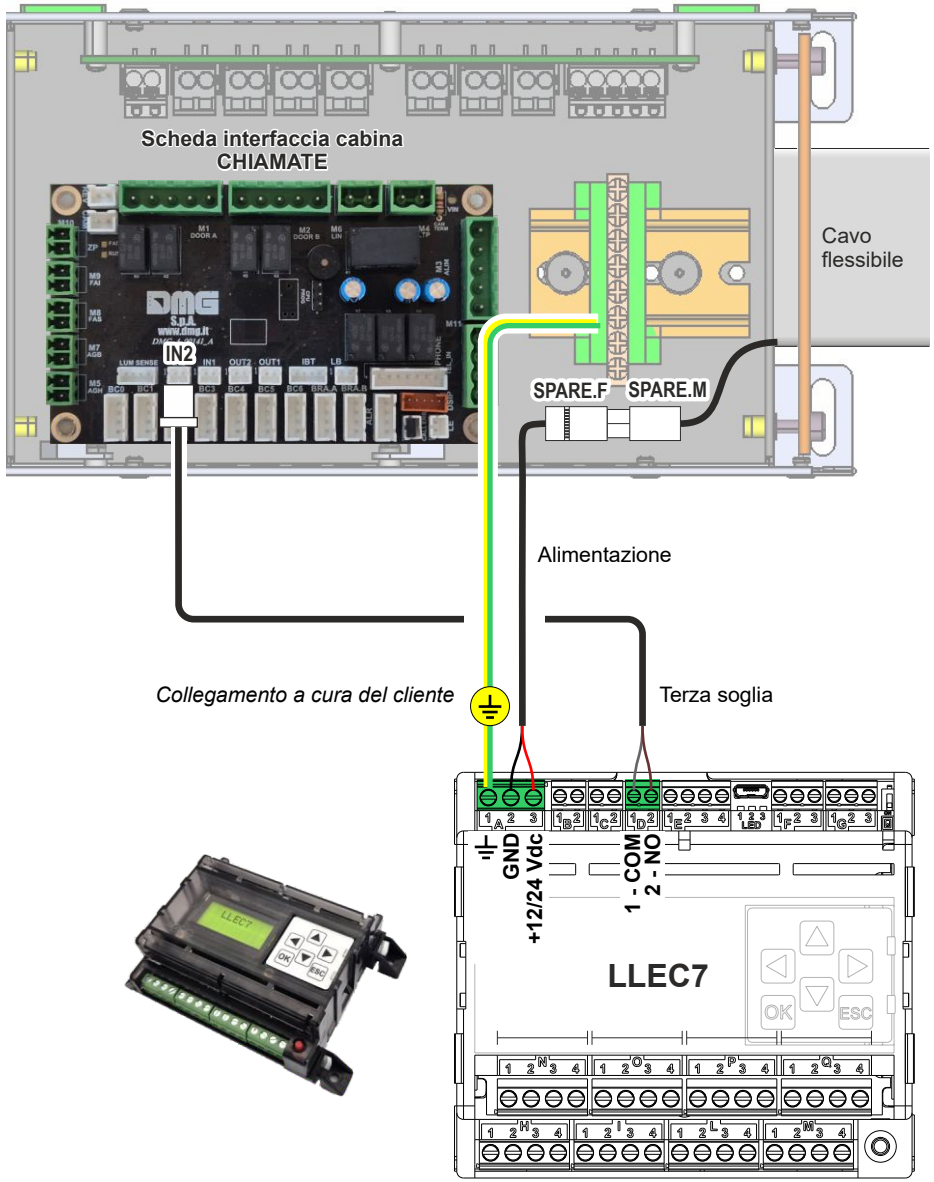
TELEFONO DI EMERGENZA DI **TERZE PARTI**

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

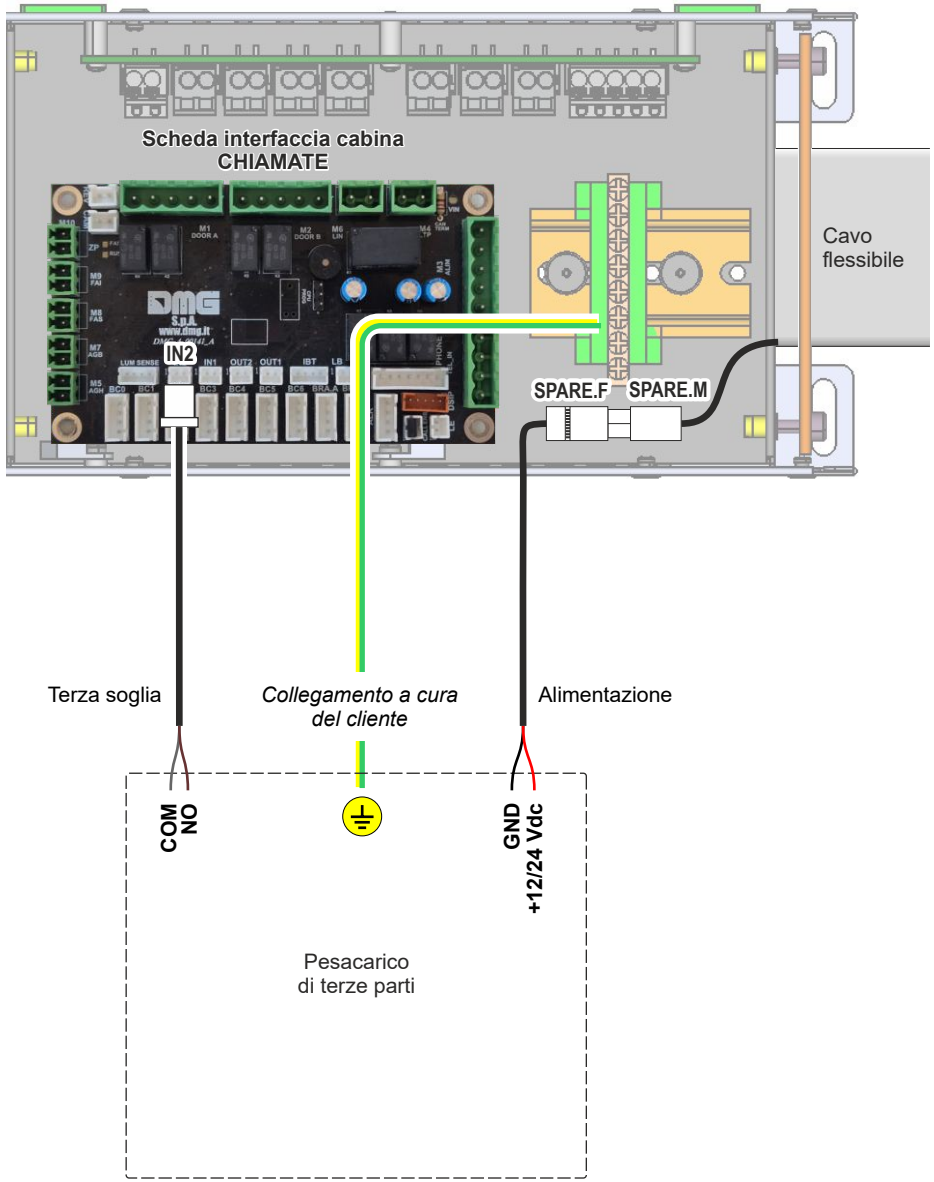


INSTALLAZIONE DEL PESACARICO LLEC7

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



DEF

<u>IMPIANTO IN EXTRACORSA</u>

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

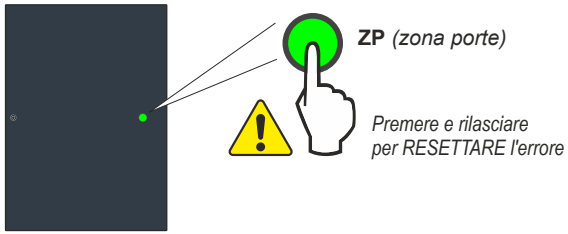
→ *Vedere pagine 20 e 21 (Sistema di conteggio) e ripetere le fasi da (1) a (3)*

<u>IMPIANTO FERMO</u>

Il malfunzionamento dipende dal tipo di errore.

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

→ Errore RSP



DEF

<u>RESET: CABINA AL PIANO PIU' BASSO</u>

ASCENSORE IN
MARCIA NORMALE

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

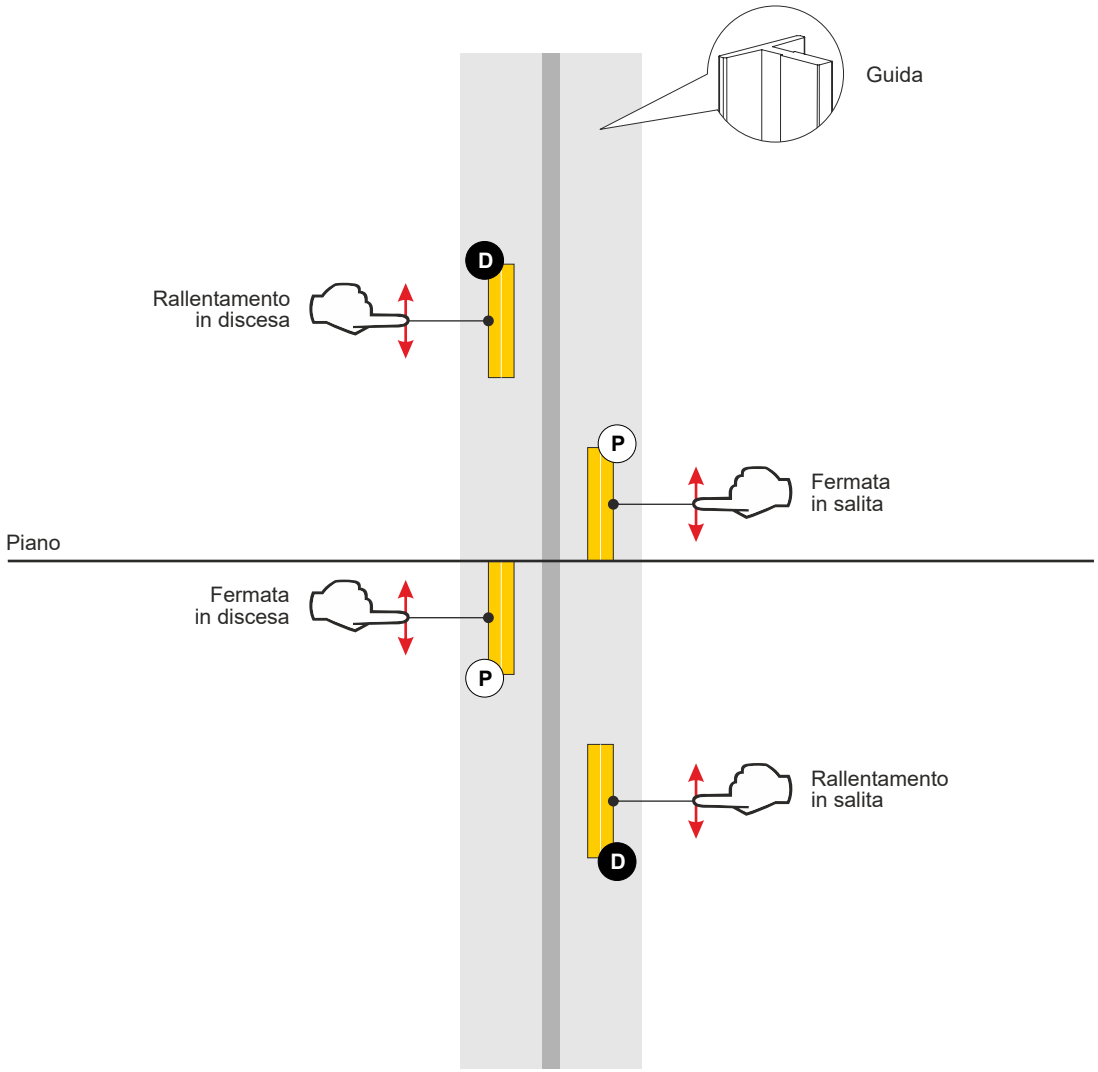
5 ***Prova delle sicurezze***
(verificare il funzionamento generale dell'impianto)

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.







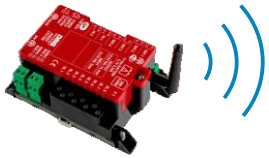
Abilita



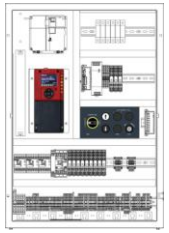
Connessione REMOTA

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").

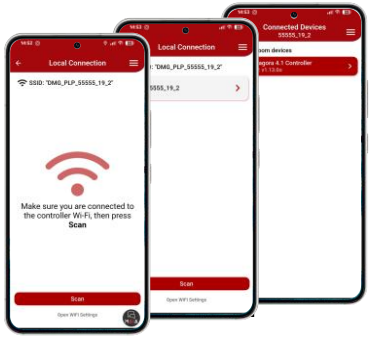
2



Selezionare la tipologia di dispositivo da gestire.

3

Connessione locale

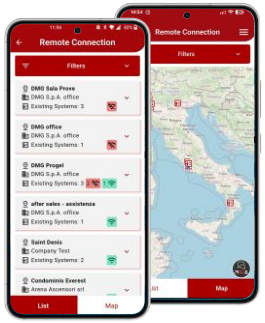


Assicurarsi di essere connessi alla rete Wi-Fi del quadro di manovra:
Nelle impostazioni di rete dello smartphone, cercare e selezionare la rete Wi-Fi del dispositivo a cui connettersi (Playpad / TOC):
- DMG_PLP_xxx > PLAYPAD
- DMG_TOC_xxx > TOC

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

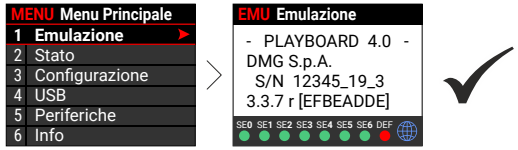
INTERRUTTORE ALIMENTAZIONE GENERALE OFF ON

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.



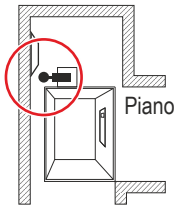


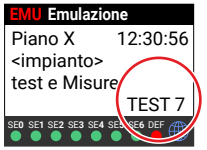


Le *chiamate automatiche* e i *test e misure* non funzionano con la manovra *uomo presente*. E' necessario mettere temporaneamente l'impianto in una manovra automatica (collettivo o universale).

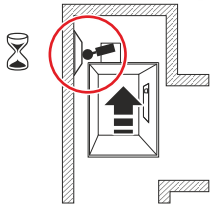
TEST EXTRA CORSA

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

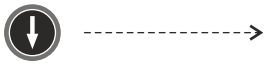
2 

Extra corsa **(IN)**

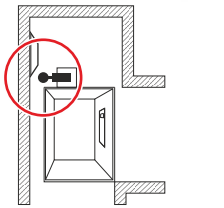


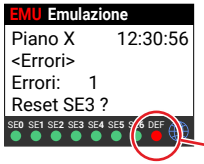
3 ISPEZIONE



4 

Extra corsa **(OUT)**



5 

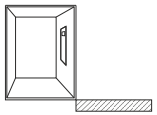
DEF



OK *(Reset errore)*

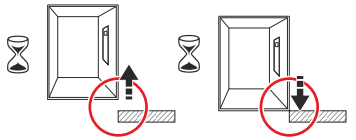
6 Ripetere 1 ÷ 5 ma al piano più BASSO

TEST RILIVELLAMENTO

1 

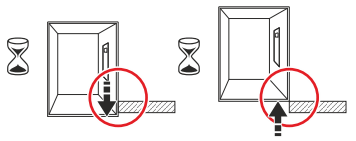
2





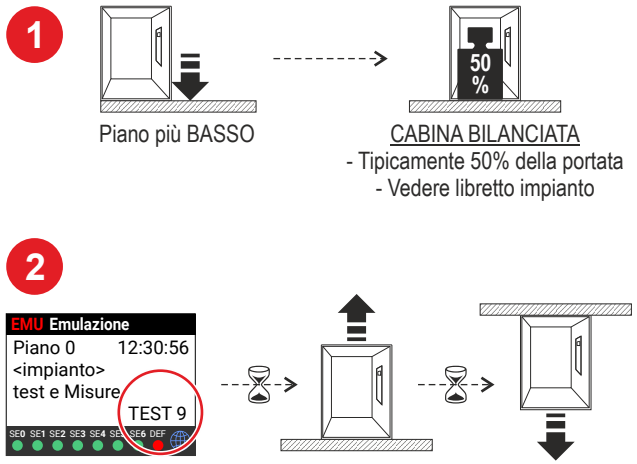
3



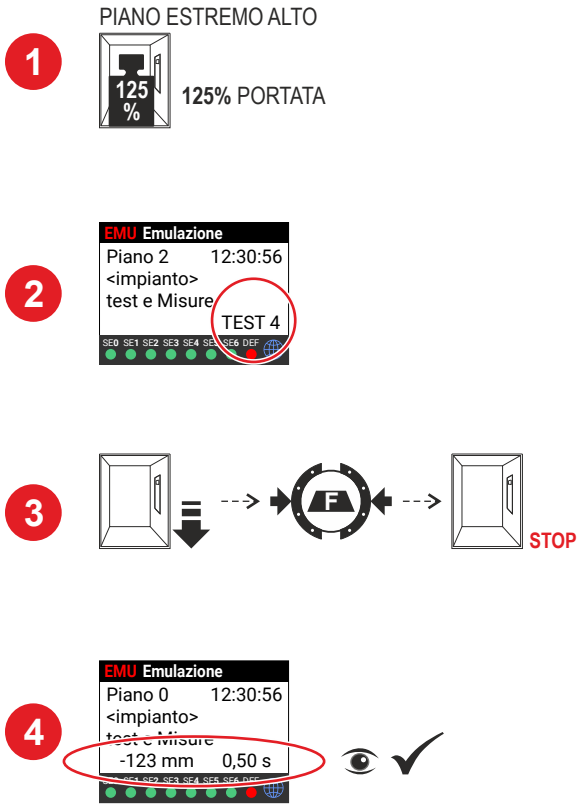


4 Ripetere 1 ÷ 3 ad ogni piano

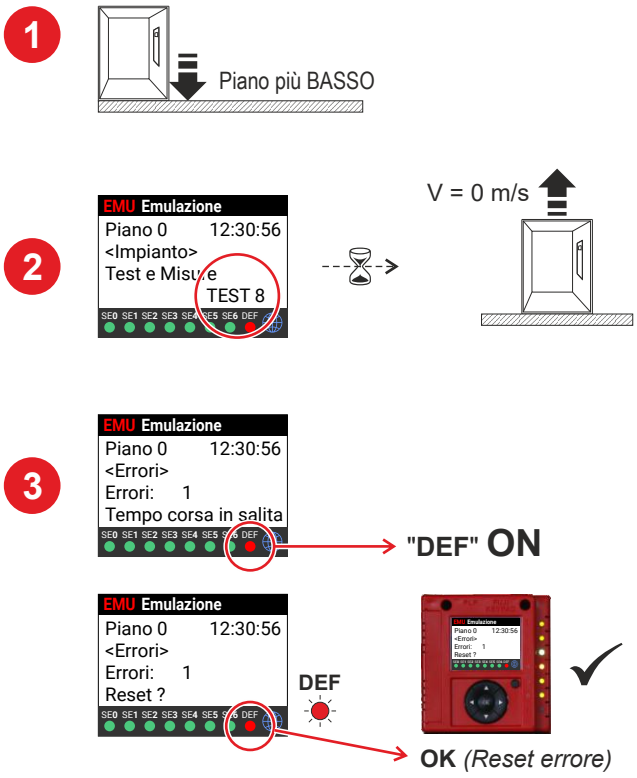
TEST BILANCIAMENTO IMPIANTO



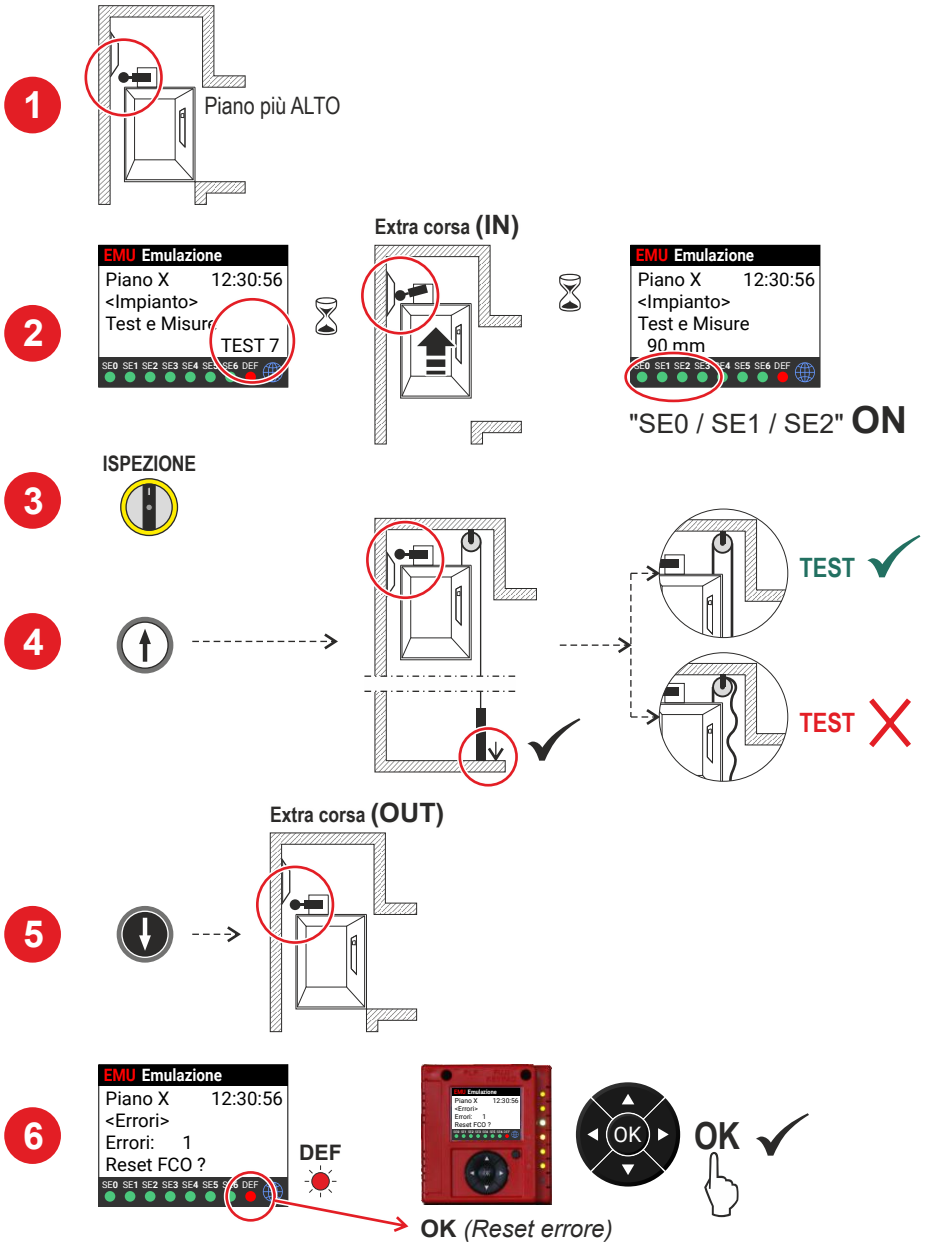
TEST DINAMICO FRENI



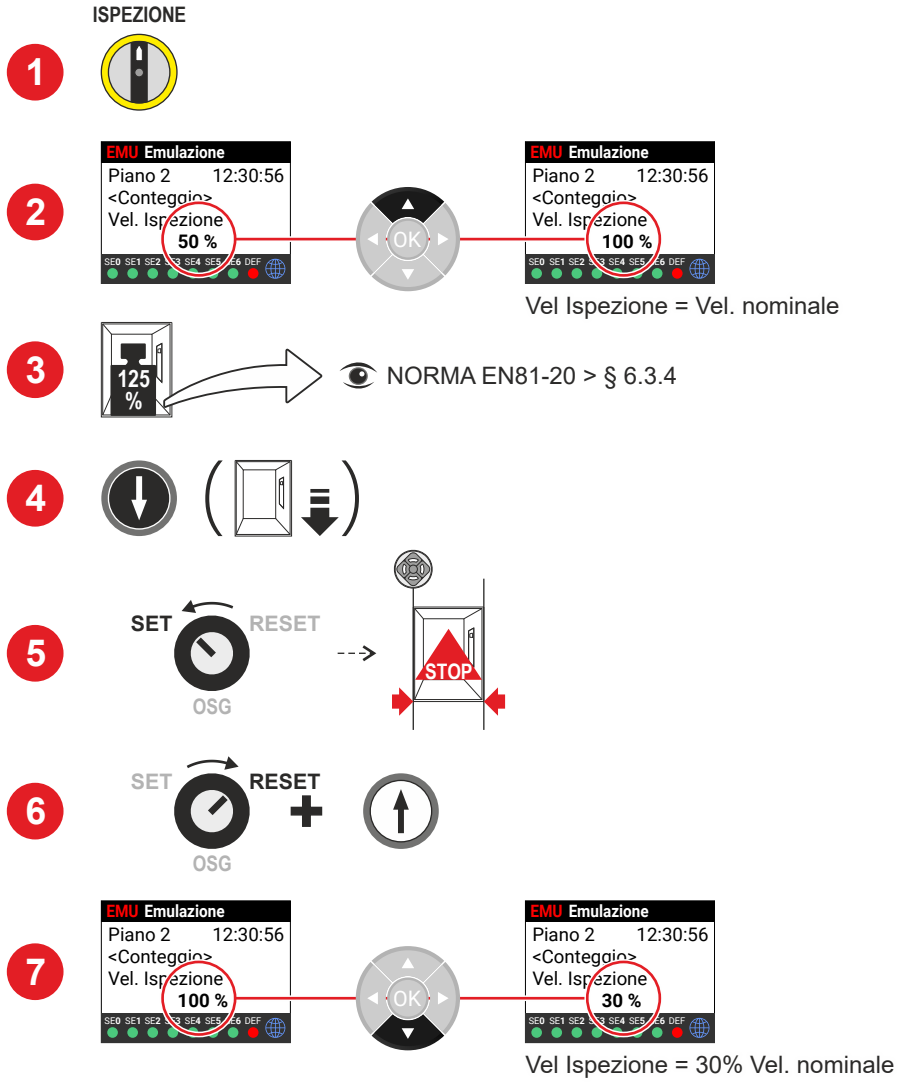
TEST TEMPO CORSA



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)



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.

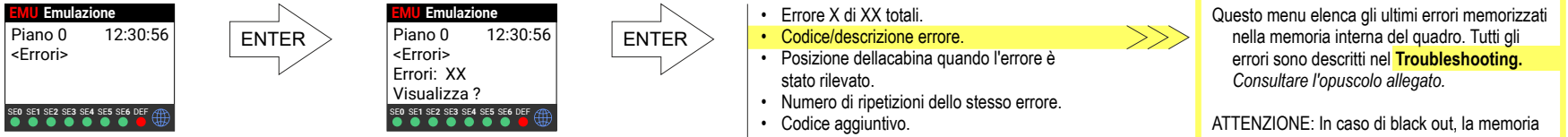
LED5 (Led verde): Il led acceso indica lo stato della catena delle sicurezze al punto SE5.

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



- 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 ---------- >>>

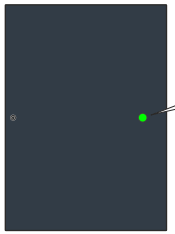
MANOVRA MANUALE DI SOCCORSO PER IMPIANTI ELETTRICI

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

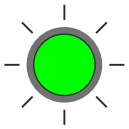
1 — *INTERRUTTORE ALIMENTAZIONE GENERALE*  **OFF**



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

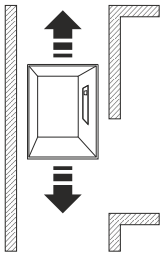

ZP **ON**

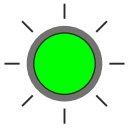
ZONA PORTE


ZP **OFF**

Passare al punto 3.

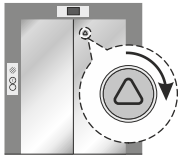
3 — *Aprire il freno mediante l'apposita leva sull'argano e allo stesso tempo girare il volantino nel senso di più facile movimento o minore sforzo.*
Muovere la cabina fino a raggiungere il primo piano utile (spia verde accesa).



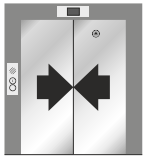
4 — 
ZONA PORTE

ZP **ON**

Interrompere la manovra all'accensione della spia verde ZP.

5 — 



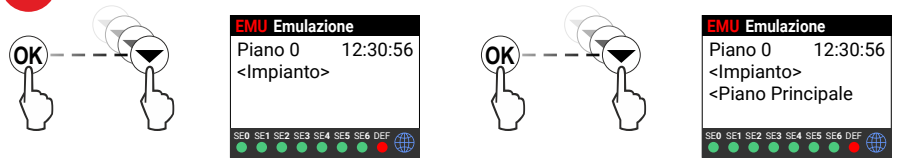

6 — 


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

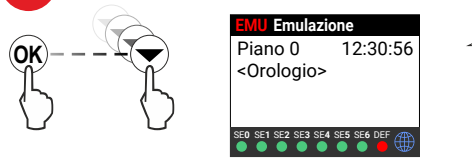


1 Stabilire la posizione del piano principale



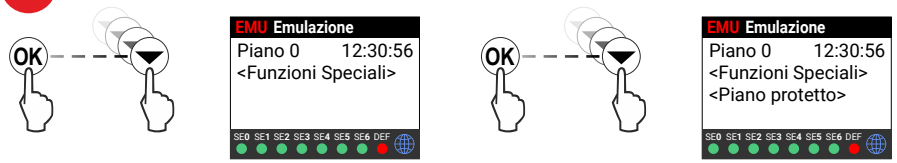
- Tutte le chiamate al di sotto di questo piano vengono servite solo verso l'alto (solo collettivo discesa).
- L'ascensore non utilizzato torna al Piano Principale dopo xx secondi (questo parametro può essere impostato nel menù "Funzioni Speciali > Ritorno automatico").

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).

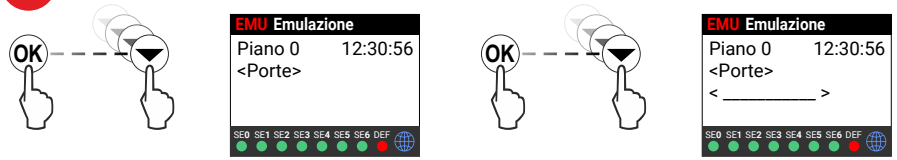
4 Modifica dell'assegnazione delle porte





- 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.

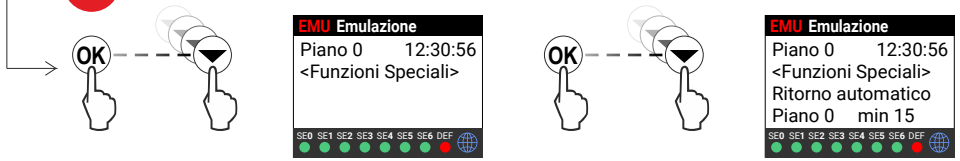
5 Regolazione dei parametri delle porte



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