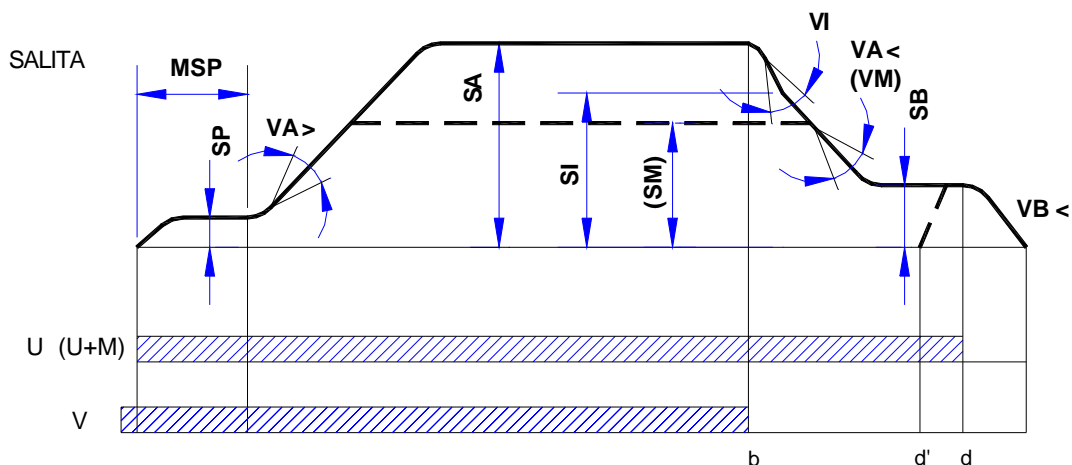
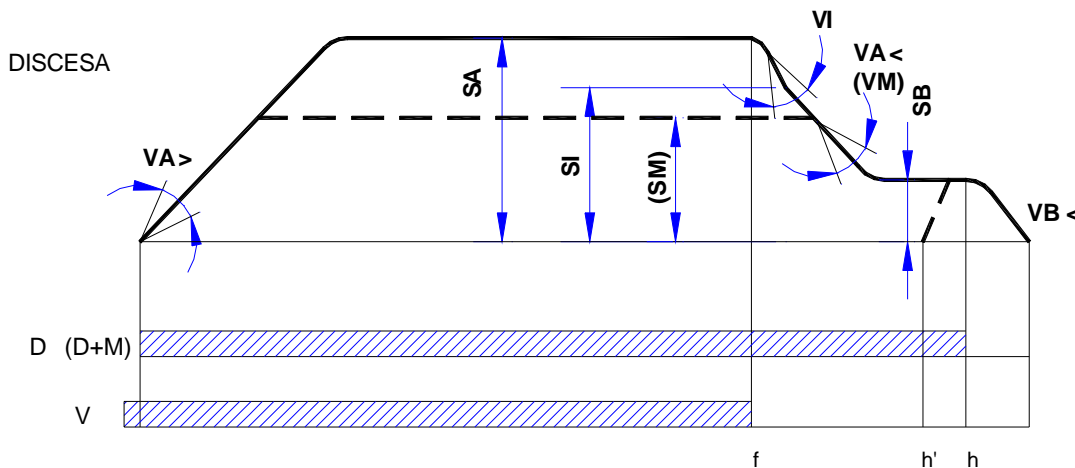


PARAMETRI CICLO DI FUNZIONAMENTO



Condizioni vincolanti

- SP < SB
- SI < SA
- SM < SI
- SB < SM



Condizioni vincolanti

- SI < SA
- SM < SI
- SB < SM

- U Ingresso digitale salita
- D Ingresso digitale discesa
- V Ingresso digitale alta velocità
- (M) Ingresso digitale manutenzione

- d-d' Contatto di fermata e rilivelamento in salita
- b Contatto di inizio rallentamento in salita
- h-h' Contatto di fermata e rilivelamento in discesa
- f Contatto di inizio rallentamento in discesa

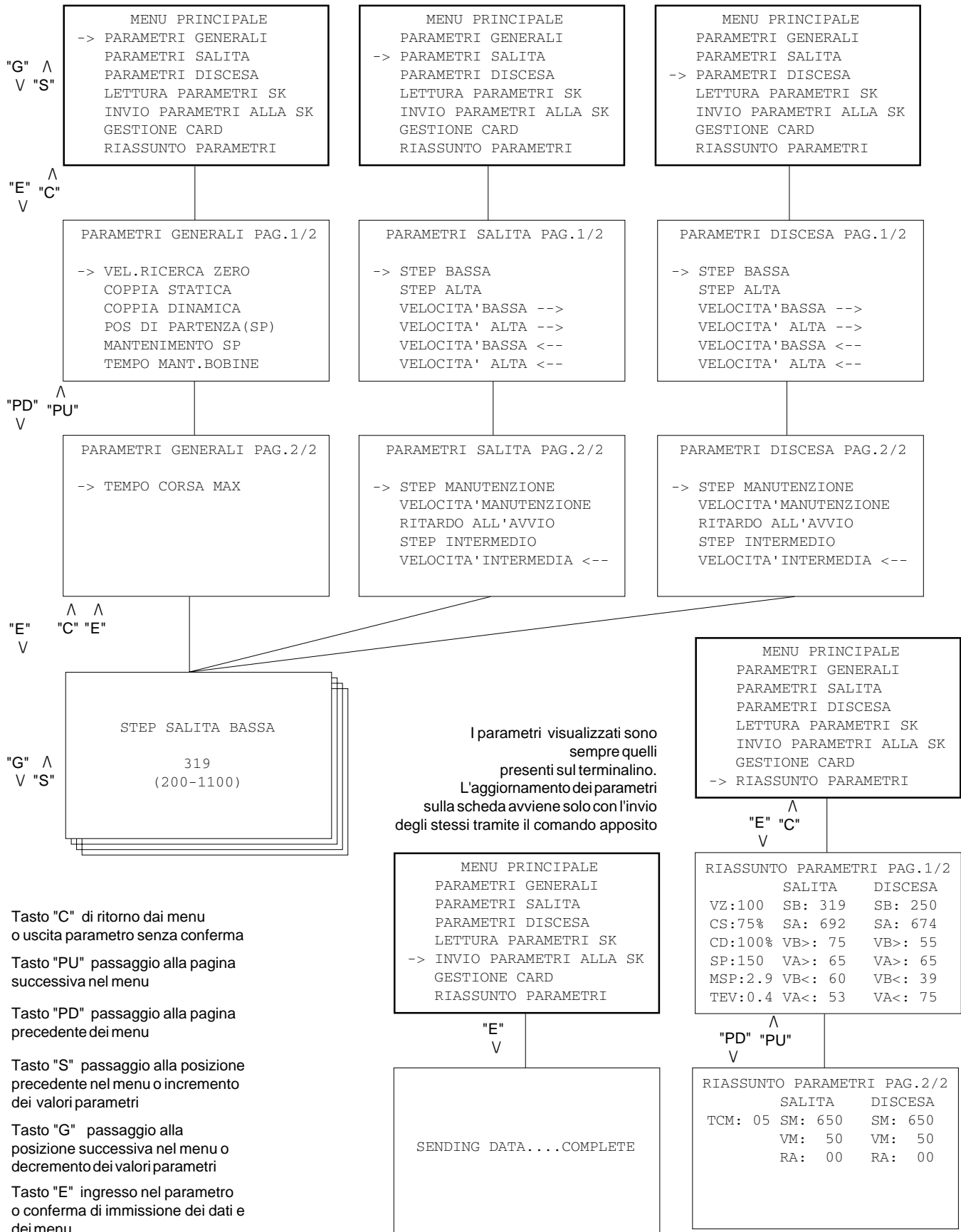
SALITA	Menu	Parametro
SP	PARAMETRI GENERALI PAG. 1/2	POS DI PARTENZA (SP)
MSP	PARAMETRI GENERALI PAG. 1/2	MANTENIMENTO SP
VA >	PARAMETRI SALITA PAG. 1/2	VELOCITA' ALTA -->
SA	PARAMETRI SALITA PAG. 1/2	STEP ALTA (*)
(SM)	PARAMETRI SALITA PAG. 2/2	STEP MANUTENZIONE
VA <	PARAMETRI SALITA PAG. 1/2	VELOCITA' ALTA <--
(VM)	PARAMETRI SALITA PAG. 2/2	VELOCITA' MANUTENZIONE
SB	PARAMETRI SALITA PAG. 1/2	STEP BASSA
VB <	PARAMETRI SALITA PAG. 1/2	VELOCITA' BASSA <--
SI	PARAMETRI SALITA PAG. 2/2	STEP INTERMEDIO <-- (*)
VI	PARAMETRI SALITA PAG. 2/2	VELOCITA' INTERMEDIA <-- (*)
DISCESA	Menu	Parametro
VA >	PARAMETRI DISCESA PAG. 1/2	VELOCITA' ALTA -->
SA	PARAMETRI DISCESA PAG. 1/2	STEP ALTA
(SM)	PARAMETRI DISCESA PAG. 2/2	STEP MANUTENZIONE
VA <	PARAMETRI DISCESA PAG. 1/2	VELOCITA' ALTA <--
(VM)	PARAMETRI DISCESA PAG. 2/2	VELOCITA' MANUTENZIONE
SB	PARAMETRI DISCESA PAG. 1/2	STEP BASSA
VB <	PARAMETRI DISCESA PAG. 1/2	VELOCITA' BASSA <--
SI	PARAMETRI DISCESA PAG. 2/2	STEP INTERMEDIO <-- (*)
VI	PARAMETRI DISCESA PAG. 2/2	VELOCITA' INTERMEDIA <-- (*)

(*) prima di modificare questi parametri consultare l'Ufficio Tecnico della Start Elevator.



STRUTTURA MENU PARAMETRI TERMINALINO

Quando il terminalino si collega alla scheda (SF=1) i parametri memorizzati sulla MPD1 sono automaticamente caricati nella memoria temporanea del terminalino stesso (-> LETTURA PARAMETRI SK)



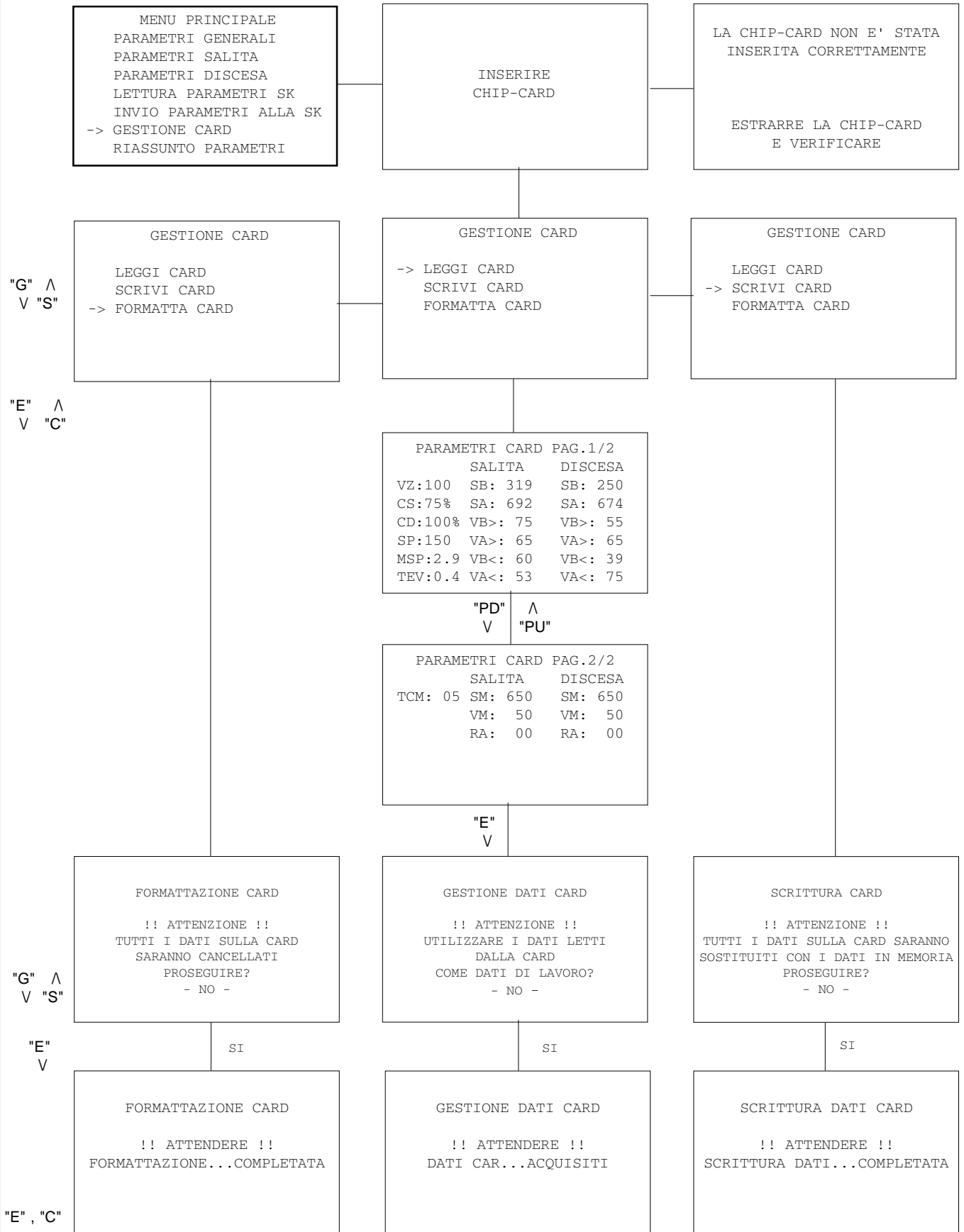
I parametri visualizzati sono sempre quelli presenti sul terminalino. L'aggiornamento dei parametri sulla scheda avviene solo con l'invio degli stessi tramite il comando apposito

- Tasto "C" di ritorno dai menu o uscita parametro senza conferma
- Tasto "PU" passaggio alla pagina successiva nel menu
- Tasto "PD" passaggio alla pagina precedente dei menu
- Tasto "S" passaggio alla posizione precedente nel menu o incremento dei valori parametri
- Tasto "G" passaggio alla posizione successiva nel menu o decremento dei valori parametri
- Tasto "E" ingresso nel parametro o conferma di immissione dei dati e dei menu



UTILIZZO DELLA CHIP-CARD

La Chip-card permette di memorizzare i parametri di funzionamento e di ricaricarli in seguito sul terminalino



REGOLAZIONI FINI

Nota: Prima di modificare i parametri consigliamo di eseguire un salvataggio degli stessi sulla Chip-Card (GESTIONE CARD -> SCRIVI CARD)

1. AVVIAMENTO IN SALITA

Verificare che all'avviamento del motore principale l'elettrovalvola 20 venga alimentata per circa 0,5 sec.

L'avviamento avviene quindi in due fasi: la presa in carico, con un piccolo movimento della cabina, e la successiva accelerazione per raggiungere la grande velocità

Per la regolazione della presa in carico agire come segue in condizione di minimo peso in cabina:

- impostare il parametro di Mantenimento della posizione di partenza MSP (PARAMETRI GENERALI PAG.1/2) ad un valore abbastanza alto (3 - 4 SEC)
- impostare il parametro Posizione di partenza SP (PARAMETRI GENERALI PAG.1/2) ad un valore prossimo a quello delle bassa velocità (300 - 400).

Nota: Valori identici alla bassa velocità di salita portano ad un funzionamento non corretto nella corrispondente fase di salita.

In queste condizioni l'impianto dovrebbe muoversi con un colpo, avanzare per un certo tempo e quindi accelerare.

- diminuire il valore della Posizione di partenza SP sino ad ottenere una presa in carico dolce: diminuendo troppo il valore del parametro la cabina non si muove durante questa fase e quindi accelera direttamente in massima velocità.
- diminuire quindi il parametro di Mantenimento della posizione di partenza MSP sino a ridurre al minimo il tempo di presa in carico: diminuendo troppo il valore del parametro la cabina accelera direttamente in massima velocità con un colpo.

2. ALTA VELOCITA' E RALLENTAMENTO SALITA

Il parametro Posizione intermedia decelerazione SI è impostato in fabbrica ad un valore tale da ridurre di poco la velocità raggiungibile dalla pompa della centralina.

Il parametro Velocità massima SA è impostato in fabbrica al valore che permette di minimizzare le perdite idrauliche in salita della valvola e non deve comunque avere un valore inferiore al parametro SI (la condizione risultante deve essere $SI \leq SA$).

Il parametro Decelerazione iniziale VI è impostato solitamente al valore più alto (100), un valore minore allunga lo spazio di frenata.

3. ALTA VELOCITA' E RALLENTAMENTO DISCESA

Il parametro Posizione intermedia SI è impostato solitamente in fabbrica allo stesso valore della velocità massima SA e comunque non deve avere un valore superiore a SA (la condizione risultante deve essere $SI \leq SA$).

Il parametro Decelerazione iniziale VI è impostato solitamente al valore più alto (100) e non ha influenza quando il valore di SA = SI.

