



# Controlador integrado de ascensor serie NICE1000new

Manual del usuario

Versión 202501

# Prefacio

Agradecer tú para adquisitivo el NICE1000nuevo integrado ascensor controlador de control

El NICE1000new es Una nueva generación integrada ascensor controlador independiente desarrollado y fabricado por Suzhou Inovancia Tecnología Co., Ltd., por optimizando el Controlador NICE1000 basado en un gran número de aplicaciones y que combina nuevas tecnologías industriales características.

El NICE1000nuevo tiene el siguiente ventajas:

1. Admite control vectorial de alto rendimiento y bucle abierto bajo. velocidad corriendo. Eso poder Acciona tanto un motor asíncrono de CA como un motor síncrono de circuito integrado de imán permanente. (PMSM),y implementar conmutación entre el dos tipos de motores fácilmente por modificando Sólo un parámetro.

funcionamiento a baja velocidad en bucle abierto y control paralelo directo de dos ascensores,y Protocolos de comunicación CANbus y Modbus para remoto escucha.

3. Admite un máximo de 16 pisos y es ampliamente aplicado a ascensores usado en el villa y carga ascensores.

Esta Guía del usuario describe el uso correcto del NICE1000new, incluyendo Características del producto, información de seguridad y precauciones, instalación, configuración de parámetros, puesta en servicio y mantenimiento &inspección.Leer y entender el manual antes usando el producto,y mantener él con cuidado para referencia a futuro mantenimiento.

El personal que participa en la instalación, puesta en servicio y mantenimiento del sistema. mantenimiento debe Recibir la capacitación necesaria en seguridad y uso, comprender completamente este manual y tener experiencia relacionada antes de amaestrado operaciones.

Notas
<ul style="list-style-type: none"><li>·El dibujos en el manual son a veces mostrado sin cubiertas o protector guardias. Recuerde instalar las cubiertas o protector guardias como especificado primero,y entonces llevar a cabo operaciones de acuerdo con el instrucciones .</li><li>·Los dibujos en el manual son mostrado para descripción solo y puede no fósforo el producto tú comprado.</li><li>·El Las instrucciones son Sujeto a cambios, sin previo aviso aviso, debido a producto actualización, especificación modificación así como esfuerzos a aumentar el exactitud y conveniencia de el manual.</li><li>·Contacta con nuestros agentes o cliente servicio centro si tú necesidad a nuevo manual de usuario o tener problemas durante el usar.</li></ul>

## ■ Comprobación del producto AI

Desembalaje, comprobar:

- Si la placa de identificación modelo y controlador calificaciones son Consistente con tu Pedido. La caja contiene el controlador, certificado de conformidad, manual de uso. y garantía tarjeta.
- Si el controlador está dañado durante el transporte. Si encuentra algún daño omisión o daño, contacte a su proveedor o Inovance inmediatamente

## ■ Primera vez Usar

Para usuarios Quien utilice este producto por primera vez, lea L e a el manual con atención. Si tiene alguna problema sobre las funciones o rendimiento, contacto el técnico apoyo personal de Inovancia a asegurar correcto usar.

## ■ Aprobaciones

Proceso de dar un título marcas en la placa de identificación del producto indicar cumplimiento de el correspondiente certificados y estándares.

Proceso de dar un título	Marca	Directivas		Estándar
CE	CE	Compatibilidad electromagnética directivas	2014/30/UE	ES 12015 ES 12016
		LVD directivas	2014/35/UE	ES 61800-5-1
		Directivas RoHS	2011/65/UE	ES 50581
TÜV				ES 61800-5-1
UL				UL61800-5-1 C22.2 Núm. 14 -13

### Note

- El arriba Compatibilidad electromagnética directivas son cumplió con Sólo cuando el Compatibilidad electromagnética Se observan estrictamente los requisitos de instalación eléctrica .
- Máquinas y dispositivos usado en combinación con este conducir debe también ser CE certificado y marcado.El integrador que integra el conducir con el CE marcar en otros dispositivos tiene la responsabilidad de garantizar cumplimiento de Normas CE y verificación de que las condiciones se cumplen Normas europeas .
- El instalador del conducir es responsable para Cumpliendo con todo importante regulaciones para cableado , circuito fusible protección, puesta a tierra, accidente prevención y electromagnético (EMC) reglamentos ). En falla particular discriminación Para prevenir el riesgo de incendio y la puesta a tierra sólida prácticas debe ser unido para para seguridad eléctrica (también para bien) Compatibilidad electromagnética práctica)

·Para más información en certificación, consultar nuestro distribuidor o ventas representante.

# Introducción

## 1. Comparación con el NICE1000

El siguiente mesa liza el comparación entre el NICE'000nuevo y el N ICE1000.

artículo	NICE1000	NICE1000nuevo
Número máximo de pisos	Estándar: 6 (poder ser extendido a 8)	Estándar:8 (poder ser extendido a 16)
Ascensor máximo velocidad	1 EM	1,75 EM
E/S terminales	<ul style="list-style-type: none"> <li>·Entrada digital: 24</li> <li>·Botón aporte y Salida del indicador : estándar 20 ( puede ser extendido a 26)</li> <li>·Relé salida: estándar 21 (poder ser extendido a 24)</li> <li>·Entrada de mayor voltaje: 3</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>·Entrada digital: 24</li> <li>·Botón aporte y indicador Salida: estándar 26 (puede ser extendido a 50)</li> <li>·Relé salida: estándar 21 (poder ser extendido a 27)</li> <li>·Entrada de mayor voltaje: 3</li> </ul>
Bus CAN	Ninguno	1 bus CAN
Modbus	Ninguno	1×Modbus
Conducción de motor tipo	Control separado para sincrónico y asincrónico motores	Integrado control para sincrónico y asincrónico motores
Arranque sin celda de carga	Apoyando SIN/COS codificador solo	Secundario: <ul style="list-style-type: none"> <li>·Codificador push-pull</li> <li>·Colector abierto incremental codificador</li> <li>·UVWencoder</li> <li>·Codificador SIN/COS</li> <li>·Codificador Endat</li> </ul>
Modo de control	<ul style="list-style-type: none"> <li>·Sin sensores vector control (SVC)</li> <li>·Circuito cerrado vector control (CLVC)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>·Sin sensores vector control (SVC)</li> <li>·Circuito cerrado vector control (CLVC)</li> <li>·V/F control</li> </ul>
Puesta en servicio a través de Android Teléfono móvil (no proporcionar (Versión en inglés actualmente)	No apoyo	Apoyo
Para todos los públicos tarjeta para asincrónico motor	No requiere PG tarjeta	Requerimiento MCTC-PG-A2
Extensión tarjeta	MCTC-KZ-B	MCTC-KZ-D
Uso de opcional parte	El PG tarjeta y el tarjeta de extensión usar el mismo interfaz en el MCB,y No pueden ser usado en el mismo tiempo.	El PG tarjeta y el tarjeta de extensión puede ser usado en el mismo tiempo.

## 2. Conexión a periférico dispositivos

**CA trifásica  
fuente de  
alimentación**

Usar dentro el permitido  
power supply specification of  
el controlador.

**Estuche moldeado  
circuito disyuntor  
(MCCB) o tierra  
circuito de fuga  
disyuntor (ELCB)**

Seleccione una interruptor  
adecuado para resistir  
grandes irrupción actual  
que fluye hacia el  
controlador en  
encendido.

**Electromagnético  
o  
contactor**

Para garantizar la seguridad, utilice un  
contactor electromagnético. No  
usar Para iniciar o detener el  
controlador porque tal operación  
reduce la vida útil del  
controlador.

**C.A. reactor de entrada**

Suprimir el orden alto armónico  
Para mejorar la factor de  
potencia .

**Operación externa panel**

**Operación caja**

**Filtro de ruido  
activado  
lado de  
entrada**

Reduce the  
electromagnético  
interferencia en  
the input side.



**NICE1000nuevo  
ascensor integrado  
controlador**

Monarca

① 2  
③ ④

**Suelo**

Conecte a tierra de forma fiable  
motor y el  
controller to prevent  
descarga eléctrica.

**Suelo**

**Exhibición  
en el salón  
junta  
Piso superior**

**Frenado  
unidad**

A



**Producción  
reactor**



**Exhibición  
en el salón  
junta  
Planta baja**

**Resistencia de frenado**

BR

P(+)



**Motor**

**Tierra**

- Para modelo selección de el periférico eléctrico dispositivos, consulte a sección 3.4.
- El NICE1000" gana la figura anterior es la modelo estándar. Para información acerca de otro estructuras, referirse a sección 2.5.



### 3. Básico función lista

Función	Descripción	Observaciones
Correr común Funciones		
Integrado control para sincrónico y asincrónico motores	Puede Conduce ambos AC asincrónico motor y magnético permanente sincrónico motor (Síndrome premenstrual).	Cambio entre el dos tipos de motores fácilmente p modificando F1-25
Colectivo completo selectivo	En funcionamiento automático o asistente estado,este función habilita el ascensor para responder ambos auto llamadas y Hal llama. Pasajeros en cualquier momento. servicio piso poder llamar el ascensor presionando el arriba llamar botón y abajo llamar botón.	Colectivo selección colocar en FE-00
Puerta abierta tiempo configuración	El sistema determina automáticamente diferente puerta abierto tiempo para puerta abierto para llamada, comando, protección, o retrasar de acuerdo a a el colocar puerta tenencia abierta tiempo.	Colocar en grupo Fb
Puerta abierta tenencia	En ejecución automática estado, pasajeros poder prensa la puerta abierta botón en el auto a demora puerta abierto a facilitar bienes a ser emocionado en o afuera.	Colocar en grupo Fb
Máquina de puerta piso de servicio configuración	Puedes configurar el requerido servicio pisos de el puerta máquinas.	Colocar en Fb-02 y Fb-04
Precierre de puerta por el puerta cerca botón	Durante la puerta tenencia abierta en automático correr estado, Los pasajeros pueden presionar el puerta cerca botón a cerca la puerta en avance, que mejora el eficiencia	-
Número de piso mostrar configuración	El sistema soporta mostrar de piso números en combinaciones de números y letras,que se reúne el requisitos de especial condiciones.	Colocar en grupo FE
Luz cortina señal juicio	Si la puerta es obstruido por cosa durante puerta cerca,el La cortina de luz actúa y el el ascensor se abre el hacer o.Esto función es inválido en fuego emergencia estado.	-
Independiente control de el frente puerta y de vuelta puerta	Cuando hay dos puertas para un coche,este función implementos independiente y automático control en el dos puertas de acuerdo a a sus requerimientos	Referirse a sección 5.2.3 en Capítulo 5
Repetir puerta cerca	Si la puerta cerrar es no aplicado después el ascensor Realiza el cierre de la puerta para a cierto tiempo,el elevador abre automáticamente la puerta y entonces cierra el puerta repetidamente.	Fb-08(Puerta cerrada protección tiempo)
Nivelación automática	Los sistemas implementan automático preciso arrasamiento basado en el suelo legumbres contando y arriba/abajo arrasamiento comentario señales.	-
Respuesta en celeración	El sistema permite el ascensor para automáticamente responder a las llamadas de el servicio pisos durante aceleración.	-
Inactivo ascensor regresando a base piso	En ejecución automática estado,el ascensor automáticamente regresa a la colocar aparcamiento piso y espera para pasajeros si hay no es auto llamar o sala llamar dentro el colocar tiempo.	F9-00(Inactivo tiempo antes de regresar a base piso)

Aterrizando en otro piso	Si la puerta se abre tiempo excede el puerta abierto protección tiempo pero la puerta abierto límite señal es todavía activa, la el ascensor cierra la puerta y entonces automáticamente corre a el próximo aterrizaje piso. El sistema informes falla Err55	-
Puerta forzada cerca	Cuando la puerta falla a cerrar dentro el colocar tiempo pendiente a la acción de el luz cortina o seguridad borde, el El ascensor entra en el forzado puerta cerca estado, cierra el puerta lentamente y da un aviso tono.	-
Piso de servicio configuración	Puedes habilitar o desactivar el sistema servicio para ciertos pisos basado de manera flexible en actual requisitos.	Colocar en F6-05
Independiente correr	El ascensor no funciona responder a cualquier c todos, y el La puerta necesita ser cerrado manualmente y, En el caso de grupo control, el ascensor funciona independientemente afuera de el grupo control sistema.	Habilitado cuando Bit9 de FE-13 es 1 y independiente correr entrada de el MCB es activo
Asistente corriendo	En asistencia estado, el funcionamiento de el ascensor es controlado por el asistente	-
Baja velocidad ser- rescate	Cuando el ascensor es en no inspección estado y se detiene en un área sin nivelación, el ascensor automáticamente corre hacia el arrasamiento área en bajo velocidad si el seguridad Los requisitos son se reunió y entonces abre el puerta.	-
Puerta control función	Puede configurar si el sistema mantiene Poniendo comandos después de la puerta abierto límite y puerta cerca límite Residencia en el tipo de el puerta máquina.	-
Llegada del coche gong	Después de que llega el ascensor en el destino piso, el CTB da a inmediato tono.	-
Automático puesta en marcha esfuerzo de torsión compensación	El sistema automáticamente implementos par de arranque compensación basada en la actual auto carga, logro de CA liso puesta en marcha y mejorando el equitación comodidad.	Colocar en F8-01
Viajes directos conducir	El sistema automáticamente calcula y genera Las curvas de carrera basadas en el distancia, habilitante el ascensor para parar directamente en el arrasamiento posición sin progresivo.	-
Automático generación de óptimo curva	El sistema automáticamente calcula el óptimo curva de velocidad conforme con el máquina-hombre principio de función basado en el distancia, sin ser limitado por el número de curvas o corto piso.	-
Servicio suspensión producción	Cuando el ascensor no puede responder a sala llama, la Las salidas del terminal correspondiente servicio suspensión señal.	-
Correr veces grabación	En ejecución automática estado, el sistema automáticamente archivos el running veces de el ascensor.	Grabado en F9-05 y F9-06
Correr tiempo grabación	El sistema registra automáticamente los aliados el acumulativo tiempo de encendido, horas de trabajo y días laborables de el ascensor.	Grabado en F9-03



Automático puerta abierto sobre puerta cerrar anomalía	Si el el sistema detecta eso el puerta cerrar circuito es anormal durante la apertura/cierre de la puerta, el ascensor se abre y se cierra automáticamente el puerta otra vez,y reporta una falla después el colocar puerta abrir/cerrar veces es alcanzó.	Fb-09 (Puerta abierta/ protección cercana veces)
Carga completa directa correr	Cuando el coche está completamente cargado en automático correr estado, El ascensor hace no responder a sala llamadas de el pasando pisos. Estas llamadas de pasillos, sin embargo, pueden Todavía ser registrado, y se ejecutará en el próximo tiempo de correr (en el caso de soltero ascensor)o por otro ascensor (en el caso de paralelo control).	-
Protección contra sobrecargas	Cuando el coche carga excede el calificado ascensor carga,la ascensor alarmas y paradas correr.	-
Falla datos grabación	El sistema graba automáticamente detallado información de fallas, lo cual ayuda mejorar la eficiencia de mantenimiento y rep aire	Colocar en grupo FC
Relacionado con la inspección Funciones		
Ajuste automático del eje	Se requiere un autoajuste del eje antes primera vez Funcionamiento automático. Durante el ajuste automático del eje, el ascensor corre desde el piso inferior a el arriba piso en el inspección velocidad y registra automáticamente todas las posiciones señales en el eje.	Referirse a sección 5.1.2
Definido por el usuario visualización de parámetros	Puedes ver el parámetros eso son modificado y diferente de el por defecto configuración .	Colocar en FP-02
Inspección correr	Después de entrar en el inspección estado,el el sistema cancela ejecución automática y operaciones relacionadas.Usted poder Presione hacia arriba o abajo botón de llamada a hacer el ascensor sacudida en el inspección velocidad .	-
Autoajuste del motor	Con parámetro simple configuración,la El sistema puede obtener Los parámetros del motor sin importar si el motor es con carga o sin carga.	Referirse a sección 5.1.1
Posición del suelo inteligente corrección	Cada vez que el recorrido del ascensor s a el Terminal piso,el el sistema comprueba automáticamente y corrige el auto información de posición basada en desacelerar cambiar 1,y elimina el sobredesplazamiento arriba Terminal o fondo Terminal con el uso de el desacelerar interruptores.	-
Doble velocidad para inspección	Considerando la ejecución imprecisa control en alto velocidad de inspección pero largo correr tiempo en bajo velocidad de inspección,la sistema proporciona el dua-curva de velocidad para inspección ,que muy mejora el eficiencia en inspección.	-
Prueba de funcionamiento	La prueba en marcha incluye el fatiga prueba de a nuevo ascensor, piso de llamada de coche prueba, sala llamar prueba, y pruebas como el salón respuesta de llamada puerta prohibida abrir/cerrar prohibido, límite del piso de la terminal cambiar protegido,y sobrecarga señal blindado.	Colocar en F6-10

Emergencias contra incendios y Seguridad Funciones		
Regresando a piso base en fuego emergencia	Después de recibir una emergencia de incendio señal, la ascensor no responde a ninguna llamar pero directamente corre a el fuego emergencia piso y murga.	F6-03(Fuego emergencia piso)
Bombero corriendo	Después de que entra el ascensor el bombero modo de ejecución, La puerta se abre/cierra implementado por el sacudida operación (opcional)utilizando el puerta abierto y cerca botones en lugar de hacerlo automáticamente.Además , el ascensor responde sólo a auto llamadas y solo uno llamar poder ser registrado una vez.	F6-68 (Fuego emergencia función selección)
Ascensor cerrar	En ejecución automática estado comió,cuando el ascensor cerrar interruptor actúa o el colocar ascensor tiempo es alcanzado, el ascensor cancela todos los registrados llamadas, devoluciones a el ascensor Bloquea el piso, deja de funcionar y vueltas apagado el lámpara y admirador en el auto.	F6-04(Ascensor cerrar piso)
Solución de problemas basado en falla nivel	Las fallas se clasifican en diferentes niveles basados en el Gravedad.Diferentes niveles de fallas son rectificado usando diferente métodos.	Referirse al Capítulo 8
Fugitivo prevención	El sistema detecta el running estado de el ascensor en tiempo real.Si el ascensor velocidad excede el límite,el sistema inmediatamente deja de correr de el ascensor.	-
Automático identificación de fuerza falla	El sistema automáticamente identifica el poder fracaso y emite la señal del relé para emergencia evacuación cambio automático a implementar emergencia evacuación en fuerza falla.	Años especialmente usado para emergencia evacuación conmutación
Ejecución automática modo conmutación en el poder falla	Para el motor síncrono, cuando el fuerza suministrar es interrumpido,el sistema puede realizar automático conmutación entre cortocircuito frenado del estator modo y modo de manejo del controlador, implementando rápidamente y estable auto-rescate. Cortocircuito Modo de frenado del estator:Al fuerza falla, Se utiliza UPS, el motor estator es en cortocircuito, y el freno se libera automáticamente,haciendo el movimiento de coche despacio bajo el efecto de el pesaje diferencia entre el auto y el contrapeso .	F6-69 (Emergencia evacuación función selección)
Dirección de carrera identificación en fuerza falla	Cuando el poder suministrar es interrumpido,el sistema puede identificar automáticamente el actual auto carga y determinar el correr dirección.	F6-69 (Emergencia evacuación función selección)
Base piso verificación	Después de detectar una anomalía en la posición, el el sistema se ejecuta el ascensor a cada uno piso hasta r alcanzando el Terminal piso para verificación, garantía sistema seguridad.	-
Pasajero descargando primero falla	El sistema determina automáticamente el falla nivel.Si las condiciones de seguridad de funcionamiento se cumplen, los ascensor primero corre a el posición de nivelación a descargar pasar engers.	-
Interferencia grado juicio	El sistema juzga el grado de comunicación interferencia.	Visto en FA-24

Terremoto protección	Cuando el terremoto detección dispositivo hechos y introduce una señal a el sistema ,el ascensor tierras en el Piso y paradas más cercanas corriendo.Después el terremoto La señal se vuelve inactiva y el falla es reiniciar manualmente , el El ascensor se restaura a normal correr .	-
Independiente potencia de trabajo suministrar	El sistema NICE1000new admite no solo tres- fase 380 VCA pero también monofásico 220 VACACIONES a conocer diferentes aplicaciones de el poder suministrar sistema (semejante como 220 V UNIÓN POSTAL UNIVERSAL)	-
Voltaje automático identificación	El sistema detecta el autobús Voltaje y automáticamente ajusta la marcha velocidad de el ascensor a adaptar a la situación de potencia insuficiente de fuerza suministrar (semejante como emergencia UNIÓN POSTAL UNIVERSAL).	-
Control paralelo y otras funciones		
Paralelo control	El sistema admite paralelo control de dos ascensores	Referirse a 5.2.2
Espera dispersa	En control paralelo, los ascensores puede esperar en diferente pisos.	Colocar en Fd-05
Control paralelo salida	Si la salida de control paralela cambiar de a cierto ascensor en un sistema de control paralelo es válido o el tiempo para saliendo el control paralelo es alcanzado,el ascensor salidas control paralelo y carreras independientemente.Esto hace no afectar el funcionamiento normal de el paralelo control sistema.	-
Paralelo control automático salida	Si un ascensor en el paralelo control sistema no puedo responder a las llamadas en tiempo pendiente a fallas,las ascensor sale automáticamente del control paralelo sistema y corre independientemente.Esto no afectar lo normal correr de el paralelo control sistema .	-
Anti-molestias función	El sistema automáticamente jueces el número de pasajeros en el auto y compara con eso el número del vehículo registrado llame al s.Si hay son excesivo auto llamadas, El sistema determina eso él es tontería y cancela Todas las llamadas de coche. En este caso, pasajeros necesidad a registro correcto auto llamadas de nuevo.	F8-13(Anti-tontería función)
Aviso de sin puerta zona detener	El sistema da a inmediato cuando el ascensor paradas en una no-puerta zona área pendiente a fallas.	-
Interfaz para inteligente Residencial gestión	El sistema proporciona un interfaz para inteligente monitoreo remoto en el estado de ascensores en el residencial distrito.	Residencial junta de vigilancia MCTC-MIB requerido
Parámetro Copiar	Puedes subir y parámetros de descarga por usando el operación panel MDKE6.	Operación MDKE6 Se requiere panel
Ahorro de energía Funciones		
Ahorro de energía en el coche	Si hay No correr comando dentro el colocar tiempo,el el sistema corta automáticamente apagado el fuerza suministrar a el lámpara y admirador en el auto.	F9-01(Tiempo para admirador y lámpara a ser transformado apagado)
Ahorro de energía de inactivo puerta máquina	Después del coche lámpara es transformado Apagado, el sistema no lo hace Salida de la puerta cerrada comando,que reduce fuerza consumo de el máquina de puerta.	Colocar en FE-14

## 4.Opcional función lista

Función	Descripción	Observaciones
Preapertura de puerta	En estado de ejecución automática, cuando el ascensor velocidad es menor de 0,2 m/s en condiciones normales detener y el puerta zona la señal está activa, la sistema bermudas el puerta cerrar por medio de la puerta de cortocircuito cerrar circuito contactor y hace salir la puerta abierta señal, implementar ing puerta pre- abierto. Esto mejora la ascensor usar eficiencia	Preapertura de puerta módulo MCTC-SCB requerido
Micronivelación	Después de aterrizar en un piso, el ascensor puede mover hacia arriba o hacia abajo debido a el carga cambiar y el auto puerta no está alineado con el suelo, que es inconveniente para dentro y fuera de pasajeros y buenos días. En este caso, el El sistema permite el ascensor correr a el arrasamiento posición en la puerta abierto estado en el arrasamiento velocidad.	Preapertura de puerta módulo MCTC-SCB requerido
Fuerza falla emergencia evacuación	Para el ascensor configurado con UPS, el sistema usos El SAI para implementar baja velocidad auto-rescate en el caso de fuerza falla.	Se requiere UPS
In situ puesta en servicio	El sistema puede controlar y monitor correr de los ascensores por usando el NEMS software.	Sistema Nacional de Gestión de Emergencias (NEMS) software requerido
Puesta en servicio por célula teléfono	El teléfono móvil Android puede ser conectado a el Bluetooth externo módulo, y Puedes encargar y monitor el ascensor, y subir y descargar parámetros por usando el célula teléfono. El software no secundario Inglés versión actualmente.	Especial Bluetooth módulo(MCTC-BTM-A) y célula host telefónico EDSAP requerido
Residencial escucha	El sistema de control puede ser conectado a el Terminal en la sala de monitoreo. Mediante el uso del NEMS software, usted Puede ver la posición del suelo, corriendo. dirección, y falla estado de el ascensor.	NEMS, accesorios, y Residencial junta de vigilancia Se requiere MCTC-MIB

# Contenido

Prefacio .....	1
Introducción .....	3
Capítulo 1 Información de seguridad y precauciones.....	14
1.1 Seguridad Precauciones .....	14
1.2 General Precauciones .....	17
1.3 Funciones protectoras .....	20
Capítulo 2 Producto Información .....	22
2.1 Sistema Configuración de el NICE 1000e.....	22
2.2 Reglas de designación y modelo Descripción .....	23
2.3 Modelos y especificaciones .....	23
2.4 Especificaciones técnicas.....	25
2.5 Apariencia física y dimensiones de montaje .....	26
2.6 Opcional Regiones .....	28
2.7 Selección de Frenado Componentes .....	29
Instalación mecánica y eléctrica.....	34
3.1 Instalación Requisitos .....	34
3.2 Instalación mecánica .....	35
3.3 Instalación eléctrica .....	36
3.4 Selección de Dispositivos eléctricos periféricos .....	45
3.5 Eléctrico Diagrama de cableado de El NICE 1000" ¡Qué asco! Sistema de control.....	47
3.6 Instalación de Eje Señales de posición .....	47
Capítulo 4 Uso de el Herramientas de puesta en servicio .....	52
4.1 Usar de el Panel de operación LED .....	52
Capítulo 5 Ejemplo de puesta en servicio y aplicación del sistema .....	58
5.1 Sistema Puesta en servicio .....	58
5.2 Aplicación del sistema .....	70
Capítulo 6 Código de función Mesa.....	80
6.1 Función Descripción del código .....	80
6.2 Grupos de códigos de función .....	80
6.3 Tabla de códigos de función .....	81



Capítulo 7 Descripción de Función Códigos .....	108
Grupo F0: Básico Parámetros .....	108
Grupo F1: Parámetros del motor .....	110
Grupo F2: Vector Control Parámetros .....	113
Grupo F3: Control de ejecución Parámetros .....	116
Grupo F4: Parámetros del suelo.....	118
Grupo F5: Parámetros del terminal de entrada.....	120
Grupo F6: Básico Parámetros del ascensor .....	130
Grupo F7: Salida Parámetros del terminal .....	143
Grupo F8: Mejorado Función Parámetros .....	145
Grupo F9: Parámetros de tiempo.....	147
Grupo FA: Teclado Configuración Parámetros .....	148
Grupo Fb: Función de la puerta Parámetros .....	159
Grupo FC: Protección Función Parámetros.....	162
Grupo Fd: Comunicación Parámetros .....	165
Grupo FE: Ascensor Función Parámetros .....	166
Grupo Fr: Ajuste de nivelación Parámetros .....	170
Grupo FF: Parámetros de fábrica .....	171
Grupo FP: Usuario Parámetros .....	171
Capítulo 8 Solución de problemas .....	174
8.1 Mantenimiento.....	174
8.2 Descripción de culpa Niveles .....	175
8.3 Falla Información y Solución de problemas .....	177
Capítulo 9 Compatibilidad electromagnética.....	192
9.1 Definición de Términos .....	192
9.2 Introducción a Estándar EMC .....	192
9.3 Selección de Periférico Dispositivos EM C .....	193
9.4 Cable blindado .....	196
9.5 Soluciones al común Compatibilidad electromagnética Interferencia Problemas .....	198
Revisión Historia .....	200
Garantía Acuerdo .....	201





1

## **Seguridad Información y Precauciones**

---

# Capítulo 1 Información de seguridad y Precauciones

En este manual, el aviso es calificado basado en el grado de peligro:

- **ADANGER** indica que el fallo al cumplir con el aviso resultará en grave personal lesión o incluso muerte.
- **Una ADVERTENCIA** indica que esa falla al cumplir con el aviso dará como resultado un potencial riesgo de severa personal lesión o incluso muerte.
- Una **PRECAUCIÓN** indica que el incumplimiento del aviso resultará en una infracción menor o moderado personal lesión o equipo daño.

Además, **NOTA** apareciendo en otros capítulos indica que un no intencionado resultado o situación puede ocurrir si el aviso no es cumplido.

El aviso en este manual que usted debe observar es dirigido en garantizando su personal seguridad, como bueno como a prevenir daño a el controlador o el regiones conectado a eso. Leer este capítulo con cuidado entonces eso que usted debe tener una exhaustiva comprensión y llevar a cabo todas las operaciones por siguiendo el aviso. En este Capítulo, Inovance lo hará asumir No responsabilidad o responsabilidad por cualquier lesión o pérdida causado por Operación incorrecta.

## 1.1 Seguridad Precauciones

Usar Escenario	Seguridad Calificación	Precauciones
Antes instalación	<b>UNA ADVERTENCIA</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>· Este controlador tiene niveles altos y peligrosos Voltaje y el El motor controlado es peligroso giratorio dispositivo. Fallo al Cumplir con Los avisos pueden resultar en lo personal lesión o daño a el propiedad.</li> <li>· Transporte, instalación, operación y mantenimiento de El controlador puede ser realizado solo por calificado personal después de que llegan familiarizado con el seguridad información en este manual. Este es el requisito previo de seguro y estable correr de el equipo.</li> <li>· No abrir el frente cubrir o tocar el fuerza terminales en el circuito principal dentro 10 minutos después el controlador es Apagado. El condensador en el corriente continua circuito aún tiene residuo alto voltaje incluso después Apagado. Fallo al cumplir voluntad resultado en eléctrico choque.</li> </ul>

Usar Escenario	Seguridad Calificación	Precauciones
Durante instalación	<b>UN PELIGRO</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>·Hacer no instalar el equipo si tú encontrar agua Filtración, falta de componentes o daños en desembalaje</li> <li>·No instalar el equipo si el embalaje lista hace no ajustarse a el producto tú recibió .</li> <li>·Instalar el equipo en incombustible objetos semejante como metal y manténgalo alejado de materiales combustibles.Fallo a cumplir puede resultado en a fuego.</li> </ul>
	<b>UNA ADVERTENCIA</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>·No aflojar el fijo tornillos de el componentes, especialmente el tornillos con rojo marca.</li> <li>·No instalar el controlador encendido vibrando piezas. Falla Cumplir puede resultar en daño a el equipo o inesperado accidentes.</li> </ul>
	<b>!PRECAUCIÓN</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>·Manejar el equipo con cuidado durante transporte a prevenir daño a el equipo.</li> <li>·No dejar caer cable fin o tornillo en el controlador.Fallo a Cumplir resultará en daño a el controlador.</li> <li>·No utilizar el equipo con dañado o desaparecido componentes.Incumplimiento voluntad resultado en personal lesión.</li> <li>·No tocar el componentes con su manos.Fracaso a Cumplir resultará en estático electricidad daño .</li> <li>·Instalar el controlador en lugares gratis de vibración y directo luz del sol.</li> </ul>
En el cableado	<b>! PELIGRO</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>·El cableado debe ser realizado solo por calificado personal bajo instrucciones descritas en este manual.Fallo a cumplir puede resultado en inesperado accidentes.</li> <li>·Un disyuntor debe ser usado a aislar el fuerza suministrar y el controlador.Fallo a cumplir puede resultado en a fuego.</li> <li>·Asegúrese de que el fuerza suministrar es cortar apagado Antes del cableado.Fallo a cumplir puede resultado en eléctrico choque.</li> <li>·Atar el controlador a Conectar correctamente a tierra según a el estándar.Fallo a El cumplimiento puede resultar en eléctrico choque.</li> </ul>
	<b>△ ADVERTENCIA</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>·Nunca conectar el fuerza cables a el producción terminales (U, V,W) del controlador.Prestar atención a las marcas de el terminales de cableado y asegurar la correcta cableado.Fallo a cumplir resultará en daño a el controlador.</li> <li>·Nunca conectar la resistencia de frenado entre el corriente continua autobús terminales (+) y (-). El incumplimiento puede resultado en a fuego</li> </ul>
	<b>AC AUTÓNOMO</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>·Asegurar eso el cableado satisface los requisitos de EMC y local códigos.Usar cable Tallas recomendadas ed en el manual. Falla Cumplir puede resultado en un accidente.</li> <li>·Usar el blindado cable para el codificador ,y asegurar eso el blindaje es confiable conectado a tierra en uno fin.</li> <li>·Utilice un retorcido cable con retorcido distancia de 20-30 mm como la comunicación cable,y asegurar eso el blindaje es seguramente conectado a tierra.</li> </ul>

Usar Escenario	Seguridad Calificación	Precauciones
Durante e correr	<b>UN PELIGRO</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>· Todos los periféricos los dispositivos deben ser conectado adecuadamente de acuerdo a al circuito alambrado instrucciones proporcionó en este manual . El incumplimiento supondrá resultado en accidentes</li> <li>· Cubrir el controlador correctamente antes encendido a prevenir eléctrico choque</li> <li>· No abrir el del controlador cubrir después encendido. Fallo a cumplir puede resultado en eléctrico choque.</li> <li>· No tocar el controlador y periférico circuitos con húmedo mano.Fallo en cumplir puede resultado en eléctrico choque.</li> <li>· No tocar cualquier E/S Terminal de el controlador.Fallo a cumplir puede resultado en eléctrico choque.</li> <li>· El el controlador realiza seguridad detección en externo circuitos de potencia fuertes automáticamente en el comienzo de encendido. No toque las luces U, V, W. terminales de el controlador o los terminales del motor en este momento.Fallo a cumplir puede resultado en eléctrico choque</li> <li>· No toque el admirador o el descarga resistencia a controlar el temperatura.Incumplimiento voluntad resultado en personal quemado.</li> <li>· Señal La detección debe ser realizado solo por calificado personal durante la operación.No Cumplir resultará en personal lesión o daño a el controlador.</li> </ul>
	<b>ADVERTENCIA</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>· No tocar el giratorio parte de el motor durante el Ajuste automático del motor o puesta en marcha. El incumplimiento provocará resultado en accidentes</li> <li>· Controlar eso el siguiente requisito s son Conocí a:</li> <li>· La clase de voltaje de el fuerza suministrar es coherente con el tensión nominal clase de el controlador .</li> <li>· El aporte terminales ( R,S,T) y producción terminales (U, V, O están correctamente conectados</li> <li>· No cortocircuito existe en el periférico circuito.</li> <li>· El alambrado es asegurado.</li> </ul> <p>El incumplimiento dará lugar a: en daño a el controlador</p>
	<b>PRECAUCIÓN</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>· Para motor síncrono,asegurar ese motor autoajuste es Se realizó correctamente. Realice una prueba antes de reanudar. la cuerda de acero Así como a hacer el motor correr adecuadamente</li> <li>· Evitar la caída de objetos en el controlador cuando él es correr . Incumplimiento voluntad resultado en daño a el controlador.</li> <li>· No realice la prueba de voltaje resistencia prueba en cualquier parte de el controlador porque tal prueba tiene estado hecho en el fábrica. Falla Cumplir puede resultado en un accidente.</li> <li>· No cambiar el por defecto configuraciones de el controlador.Fallo Cumplir resultará en daño a el controlador</li> <li>· No iniciar/detener el controlador por torneado en o apagado el contactor.El incumplimiento supondrá resultado en daño a el controlador</li> </ul>

Usar Escenario	Seguridad Calificación	Precauciones
Durante mantenimiento	<b>UN PELIGRO</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>·No reparar o mantener el controlador en Fallo de encendido a cumplirá resultado en eléctrico choque.</li> <li>·Reparar o mantener el controlador cuando es Voltaje es más bajo de 36 VCA,aproximadamente 10 minutos de prueba después el controlador es apagado. De lo contrario, el voltaje residual en el condensador puede resultado en lo personal lesión.</li> <li>·No permitir no cualificado personal a reparar o mantener el controlador. El incumplimiento dará lugar a en lo personal lesión o daño a el controlador.</li> </ul>
	<b>UNA ADVERTENCIA</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>·Reparación o mantenimiento de el controlador poder ser realizado únicamente por el centro de garantía o personal calificado nel autorizado por Inovance. El incumplimiento supondrá resultado en personal lesión o daño a el controlador.</li> <li>·Fuerza El suministro debe ser cortar apagado antes reparar o mantenimiento de el controlador</li> </ul>
	<b>PRECAUCIÓN</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>·Establecer nuevamente los parámetros después el rodillo de control es reemplazado.Todo Los componentes enchufables deben estar enchufados o remoto solo después Apagado.</li> <li>·Obedecer estrictamente el leyes y regulaciones y reparar y Realice el mantenimiento periódico del equipo del ascensor.Solo oportuno solución de problemas poder asegurar el seguridad de pasajeros.</li> </ul>
Desecho	<b>PRECAUCIÓN</b>	Los materiales de embalaje, tornillos y bloques de terminales puede ser reutilizado y es sugerido que tu mantener a ellos Bueno para futuro usar.
	<b>ADVERTENCIA</b>	<p>Los condensadores electrolíticos en El principal circuitos y PCB puede explotan cuando se queman.Gas venenoso es generado cuando</p> <p>Las piezas de plástico están quemadas.Tratar a ellos como común industrial desperdiciar.</p>

## 1.2 General Precauciones

### 1.Requisito en el residual actual dispositivo (RCD)

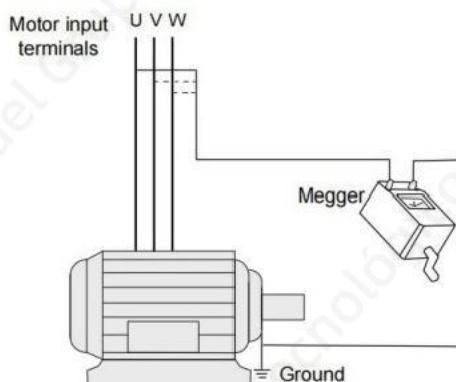
El controlador genera s alto corriente de fuga durante la carrera, que fluye a través de el conductor de puesta a tierra de protección.Por lo tanto instalar un tipo B RCD en primario lado de el fuerza suministro.Cuando seleccionando el RCD,usted debería considere el transitorio y estado estable fuga actual a suelo eso puede ser generado en puesta en marcha y durante correr del controlador.Usted poder seleccionar a especializado RCD con el función de suprimir alto armónicos o a general- objetivo RCD con relativamente grande residual actual.

### 2.Alto fuga advertencia actual

El controlador genera s alto corriente de fuga durante la carrera, que fluye a través de el protector toma de tierra conductor.Tierra h conexión debe ser hecho antes conexión de fuerza suministro.Puesta a tierra deber Cumplir con local regulaciones y relacionado CEI normas.

### 3. Prueba de aislamiento del motor

Llevar a cabo el aislamiento prueba cuando el motor es usado para el primero tiempo, o cuando él es reutilizado Después de estar almacenado durante un largo tiempo, o en una revisión regular, para evitar el mal estado aislamiento de motor bobinados de perjudicial el control r. El motor debe ser desconectado de el controlador durante el aislamiento prueba. A500-V megaohmio metro es recomendado para el prueba. Asegurarse eso el aislamiento resistencia es no menos que 5 MΩ.



### 4. Térmico protección de motor

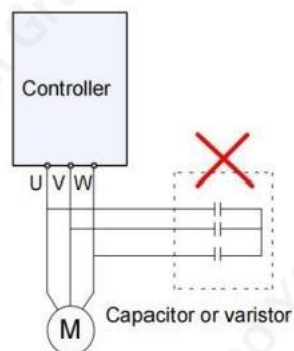
Si el calificado capacidad de el motor seleccionado hace no fósforo eso de el controlador, especialmente cuando el calificado fuerza de el controlador es mayor que que eso de el motor, ajustar el motor protección parámetros en el operación panel de el controlador o instalar a térmico relé para el circuito de motor para protección.

### 5. Motor calor y ruido

El producción de el controlador es legumbres ancho modulación Onda (PWM) con cierto armónico ola, y Por lo tanto, el motor temperatura aumento, ruido y vibración son levemente mayor que que los de corriendo con el red eléctrica frecuencia.

### 6. Sensible al voltaje dispositivo o condensador en el producción lado de el controlador

El controlador salidas modulación por ancho de pulsos (PWM) olas, y Por lo tanto, hazlo no instalar el condensador para Mejorar el factor de potencia o la protección contra rayos sensible al voltaje resistor en el producción lado del controlador. De lo contrario, el controlador puede sufrir transitorio sobrecorriente o incluso ser dañado.



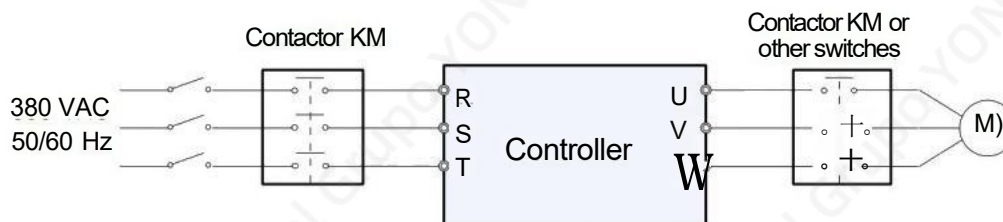
### 7. Contactor en el aporte y producción lados de el controlador

Cuando a contactor es instalado entre el aporte lado del controlador y el fuerza suministrar, el controlador debe no iniciarse o detenerse girando en o fuera de la contactor.



Si el controlador tiene a ser operado por el contactor, asegurar eso el tiempo intervalo entre El cambio es de al menos una hora porque frecuente cargar y la descarga será acortar el servicio vida del condensador dentro de la controlador.

Cuando a contactor es instalado entre el producción lado del controlador y el motor, hacer no doblar apagado el contactor cuando el controlador es activo. De lo contrario, los módulos adentro el controlador puede estar dañado.



#### 8. Usar fuera del tensión nominal

El responsable del tratamiento debe no ser usado afuera el admisible Voltaje rango especificar d en este manual. De lo contrario, los componentes El interior del controlador puede estar dañado. Si es necesario, utilice un voltaje correspondiente paso adelante o reducción gradual dispositivo.

#### 9. Supresor de sobretensiones

El controlador tiene una resistencia dependiente de voltaje (VDR) incorporada para suprimir el voltaje de sobretensión generado cuando las cargas inductivas (electromagnético contactor electromagnético relé, solenoide válvula, bobina electromagnética y freno electromagnético) alrededor del controlador son cambiado en o apagado. Si el inductivo anuncios de lo generar muy alto aumento voltaje, uso a supresor de sobretensiones para el inductivo cargar o usar un supresor de sobretensiones juntos con a diodo.

---



---

#### Note

---



---

Hacer no conectar la sobretensión supresor activado la salida lado del controlador.

---



---

#### 10. Altitud y desclasificación

En lugares donde el altitud es arriba 1000 metro y el enfriamiento efecto reduce debido a delgado aire, eso es necesario a desclasificación el Controlador. Contacto Innovación para técnico apoyo.

#### 11. Eliminación

Los condensadores electrolíticos de la principal circuitos y tarjeta de circuito impreso puede explotar cuando ellos son quemado. Venenoso gas es generado cuando el plástico regiones son quemado. Tratar a ellos como común industrial desperdiciar.

#### 12. Adaptable motor

El controlador es adaptable a motores asíncronos de jaula de ardilla o PMSM de CA. Seleccione un adecuado controlador de acuerdo a a motor letrado.

Los parámetros predeterminados configurados dentro el rodillo de control son jaula de ardilla asíncronico motor parámetros. Es todavía necesario para realizar el autoajuste del motor o modificar el por defecto valores basado en actual condiciones. De lo contrario, el correr efecto y protección actuación voluntad ser afectado. Por PMSM, motor autoajuste debe ser realizado.

#### 13. Precauciones en seleccionando corriente residual circuito disyuntor diferencial (RCCB)

Tropezando puede ser causado si un incorrecto Interruptor diferencial es seleccionado cuando el controlador unidades el motor. Este es porque el producción ola de el controlador tiene alto armonía y el motor cable y el cable conectando el controlador y el motor producir fuga corriente, que es mucho más grande que el actual cuando el motor corre a el red eléctrica frecuencia .

Por lo tanto, es necesario determinar lo apropiado Sensibilidad del RCCB basada en la general fuga actual del cables y el motor. El fuga actual es dependiente en el motor capacidad, cable longitud, aislamiento clase y método de cableado. Generalmente, el fuga actual en el producción lado del controlador es tres veces del actual cuando el motor corre en el red eléctrica frecuencia.

### 1.3 Protector Funciones

Al adoptar diferentes funciones de protección para diferentes niveles de fallas, NICE1000 nuevo proporciona el sistema de funcionamiento del ascensor con lleno protección contra anomalías. Para obtener información detallada soluciones a el fallas, ver capítulo 8.

Fallas del Los controladores son clasificado como sigue:

#### 1. Velocidad anormal

El controlador monitores el codificador comentario velocidad y producción par. Una vez el comentario velocidad excede el límite o el desviación entre el esfuerzo de torsión límite y el La retroalimentación de velocidad es demasiado grande. controlador realiza protección inmediatamente, informa un alarma y prohíbe correr.

#### 2. Control de conducción anormal

Las fallas relacionadas incluyen sobrecorriente del variador, sobretensión/subtensión, entrada de energía/ producción fase pérdida, sobrecarga y almacenamiento anormalidad. Si semejante a falla ocurre, el controlador realiza protección inmediatamente, se detiene salida, se aplica el freno y prohíbe correr.

#### 3. Codificador anormal

El relacionado fallas incluir codificador fase pérdida, dirección marcha atrás, corte de cables y legumbres interferencia. Si semejante a falla ocurre, el controlador por formularios protección inmediatamente a evitar inesperado accidentes. Si legumbres interferencia es grande, el controlador informes un alarma inmediatamente. Si legumbres interferencia es pequeño, el rodillo de control realiza posición corrección cada vez él recibe una señal de nivelación y aclara el acumulativo error.

#### 4. Sensor de nivelación anormal

El relacionado fallas incluir sensor falla o sensor atascado. El jueces controladores si a falla ocurre basado en el nivelación señal cambiar. Si el arrasamiento señal hace no cambiar dentro el colocar tiempo, el sistema informes un alarma.

#### 5. Datos del piso anormal

El sistema víveres el piso información a través de el eje autoajuste. Si el piso datos es anormal, el sistema indicaciones el falla información en el primera vez correr durante actual corriendo, el controlador continuamente Compara la información de posición ingresada por DIs con el almacenado piso datos. Si el desviación es grande, el sistema informes un alarma.



2

## Información del producto

---

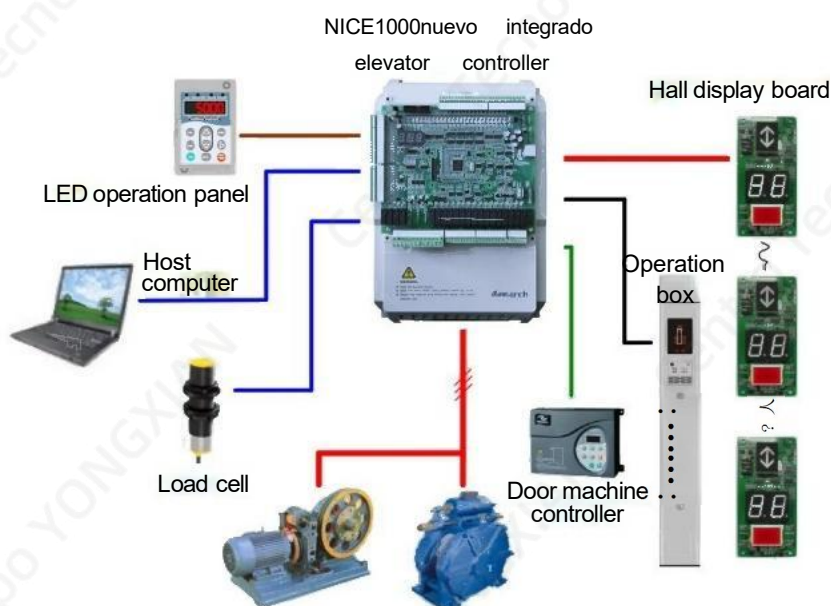
## Capítulo 2 Información del producto

### 2.1 Configuración del sistema del NICE1000 nuevo

El sistema de control de ascensor integrado de la serie NICE1000new combina las funciones de ambos Controlador de ascensor y variador de frecuencia de CA de control vectorial de alto rendimiento. Como un controlador de ascensor de alto rendimiento, vector conducir y control ascensor sistema,es se reúne el estándar aplicaciones de el ascensor. Usuarios poder también configurar el opcional puerta preapertura módulo y remoto escucha sistema a encontrarse requisitos para más inteligente aplicaciones.

La siguiente figura muestra el sistema componentes .

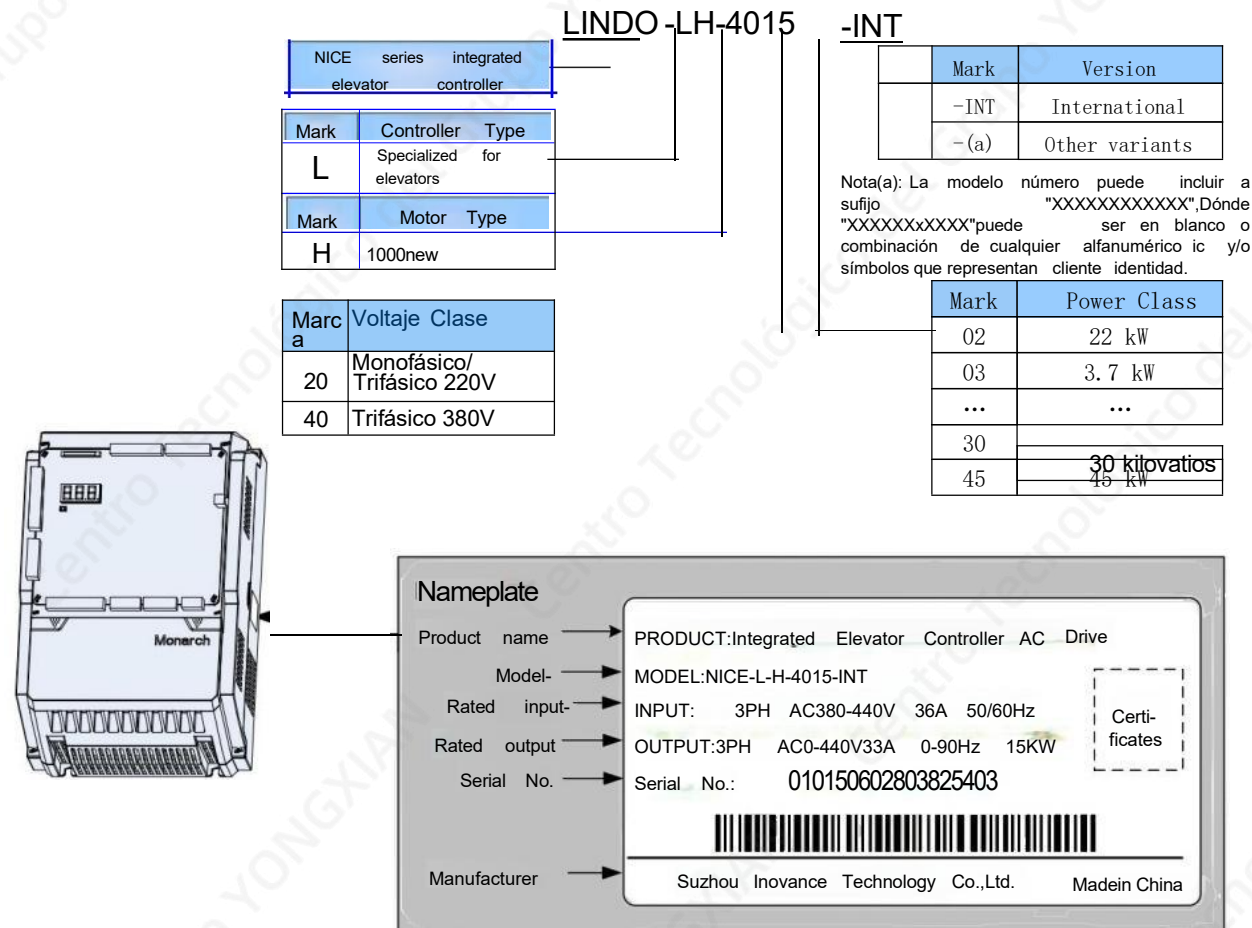
Figura 2-1 Componentes del sistema del nuevo NICE1000



## 2.2 Designación Reglas y Modelo Descripción

### 2.2.1 Designación Reglas y Letrero

Figura 2-2 Reglas de designación y letrero del NICE1000nuevo



## 2.3 Modelos y especificaciones

Mesa 2-1 NICE1000"nuevos modelos y especificaciones

Controlador Modelo	Capacidad de potencia (kVA)	Aporte Actual (A)	Producción Actual (A)	Potencia del motor (kW)
Monofásico 2 20 V, rango: -a 20% 15 %				
NICE-LH-2002	2.0	9.2	5.2	1.1
NICE-LH-2003	2.9	13.3	7.5	1.5
220-NICE-LH-4007	3.9	17.9	10.3	2.2
220-NICE-LH-4011	5.9	25.3	15.5	3.7
220-NICE-LH-4015	7.3	31.3	19	4.0
220-NICE-LH-4018	8.6	34.6	22.5	5.5
220-NICE-LH-4022	10.6	42.6	27.7	11
220-NICE-LH-4030	13.1	52.6	34.6	15

Controlador Modelo	Capacidad de potencia (kVA)	Aporte Actual (A)	Producción Actual (A)	Potencia del motor (kW)
Trifásico 220 V, rango: -15% a 20%				
NICE-LH-2002	4.0	11.0	9.6	2.2
NICE-LH-2003	5.9	17.0	14.0	3.7
220-NICE-LH-4007	7.0	20.5	18.0	4.0
220-NICE-LH-4011	10.0	29.0	27.0	5.5
220-NICE-LH-4015	12.6	36.0	33.0	7.5
220-NICE-LH-4018	15.0	41.0	39.0	11.0
220-NICE-LH-4022	18.3	49.0	48.0	15.0
220-NICE-LH-4030	23.0	62.0	60.0	18.5
Trifásico 380 V, rango: -15% a 20%				
NICE-LH-4002	4.0	6.5	5.1	2.2
NICE-LH-4003	5.9	10.5	9.0	3.7
NICE-LH-4005	8.9	14.8	13.0	5.5
NICE-LH-4007	11.0	20.5	18.0	7.5
NICE-LH-4011	17.0	29.0	27.0	11.0
NICE-LH-4015	21.0	36.0	33.0	15.0
NICE-LH-4018	24.0	41.0	39.0	18.5
NICE-LH-4022	30.0	49.5	48.0	22.0
NICE-LH-4030	40.0	62.0	60.0	30.0
NICE-LH-4037	57.0	77.0	75.0	37.0
NICE-LH-4045	69.0	93.0	91.0	45.0
NICE-LH-4055	85.0	113.0	112.0	55.0

#### Note

- 1.En términos de monofásico y trifásico 220 VAC,NICE-LC-2002 y NICE-LC -2003 son especialmente diseñado para 220 VAC.El otro modelos eso son marcado por prefijando "220-"son modificado de el trifásico 380 VACACIONES modelos
- 2.Lo mismo modelos son disponible para monofásico 220 VACACIONES y trifásico 220 VAC.Pay atenciones a el fuerza clasificación de el adaptable motor durante el usar.
- 3.Seleccionar el adecuado controlador producción actual basado en el calificado motor actual.Asegurar eso el controlador producción actual es igual a o mayor que que el calificado motor actual.
- 4.Si tú requerir más alto Voltaje o fuerza Calificación, contacte con Inovance.



## 2.4 Especificaciones técnicas

Tabla 2-2 Especificaciones técnicas de El nuevo NICE1000

artículo		Especificación
Básico presupuesto	Máximo frecuencia	99 Hz
	Frecuencia portadora	2-16 kHz, ajustado automáticamente en función en el carga características
Básico presupuesto	Modo de control del motor	Sin sensores vector control (SVC) circuito cerrado vector control (CLVC) Voltaje/Frecuencia Control (V/F)
	Puesta en marcha esfuerzo de torsión	0.5 Hz: 180 % (SVC) 0 Hz: 200% (CLVC)
	Velocidad ajuste rango	1:100 (SVC) 1:1000 (CLVC) 1:50 (V/F)
	Velocidad estabilidad exactitud	±0,5 % (CVS) ±0,05 % (CLVC)
	Esfuerzo de torsión control exactitud	±5% (CLVC)
	Sobrecarga	60 para el 150% de el calificado corriente, 1 s para 200% de el calificado actual
	Autoajuste del motor	Sintonización automática con carga; sin carga
	Distancia control	Modo de viaje directo en cual el arrasamiento posición poder ser ajustado flexiblemente
	Aceleración/ Curva de desaceleración	N curvas generadas un automático
	Desacelerar	Nueva función de desaceleración confiable, automática identificar la posición de el desacelerar estante
	Ajuste automático del eje	Datos de 32 bits, registrando la posición en el eje exactamente
	Arrasamiento ajuste	Flexible y fácil ajuste de nivelación función
	Puesta en marcha esfuerzo de torsión compensación	Arranque de la celda de carga pre-par compensación de arranque sin celda de carga autoadaptación
	Prueba función	Fácil de implementar múltiples ascensores puesta en servicio funciones.
	Protección contra fallas	Soluciones a diferentes niveles de el ascensor fallas
	Inteligente gestión	Monitoreo remoto, administración de usuarios y control de grupos ajuste
	Control de seguridad de periférico dispositivos después del encendido	Comprobación de seguridad de dispositivos periféricos, como como toma de tierra y corto circuito, después del encendido

	Monitor de estado	Monitoreo del estado de comentario señales a asegurar eso el obras del ascensor adecuadamente
--	-------------------	---

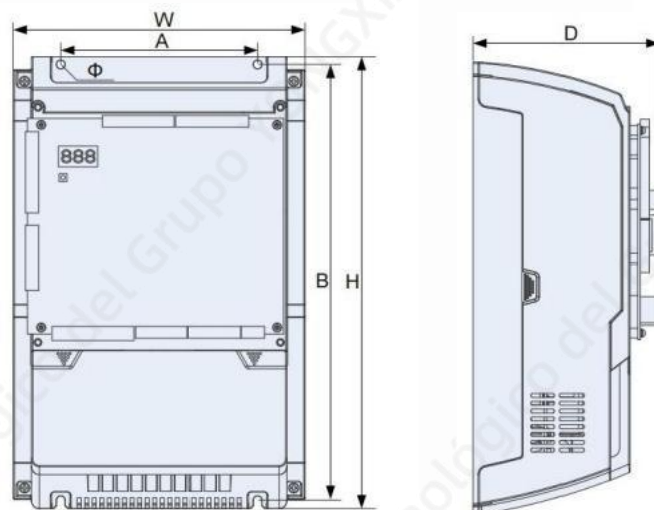
Item		Especificación
I/O feature	Digital input (DI)	24×DI Aporte Especificación: 24 V, 5 mA
	Floor input/output	3 entradas de detección de alto voltaje terminales de seguridad circuitos y puerta cerrar circuito Aporte Especificación: 95-125 V
	Analog input (AI)	Botón del piso 50 entradas/salidas; funciones establecer de forma flexible Alabama (rango de voltaje: -10 V hasta +10 V)
	Communication port	1 bus CAN comunicación puertos 1 Modbus comunicación puerto 27 relé salidas
	Output terminal block	A los terminales se les pueden asignar diferente Funciones. Admite diferentes codificadores mediante el uso de un PG
	Encoder interface	opcional tarjeta
	Keypad	Utilizado para eje autoajuste
Operation and display	LED operation panel	Pantalla LED de 5 dígitos, consulta/modificación de la mayoría parámetros y seguimiento el sistema estado Conectando el control sistema y el anfitrión computadora , conveniente para consultando/motorizando el sistema estado.
	NEMS software	
Environment	Altitude	Abajo 1000 m (reducido de potencia) 1% para cada 100 m más alto)
	Ambient temperature	-10°C a 50°C (rebajado si el ambiente temperatura es arriba 40°C)
	Humidity	Humedad relativa máxima 95%, sin
	Vibration	condensación . Máximo vibración: 5.9 m/s <sup>2</sup> (0,6
	Storage temperature	gramo)
	IP level	-20°C a 60°C
	Pollution degree	IP20
	Power distribution system	PD2 Tennessee, Texas

## 2.5 Apariencia física y Montaje Dimensiones

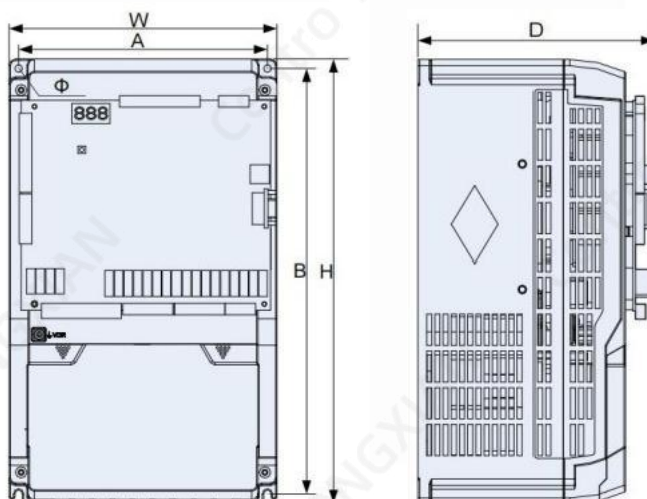
El siguiente cifras espectáculo el físico apariencia y montaje dimensiones de las tres estructuras diferentes de El nuevo NICE1000.

Cifra 2-3 Físico apariencia y montaje dimensiones de el NICE1000nuevo 1.

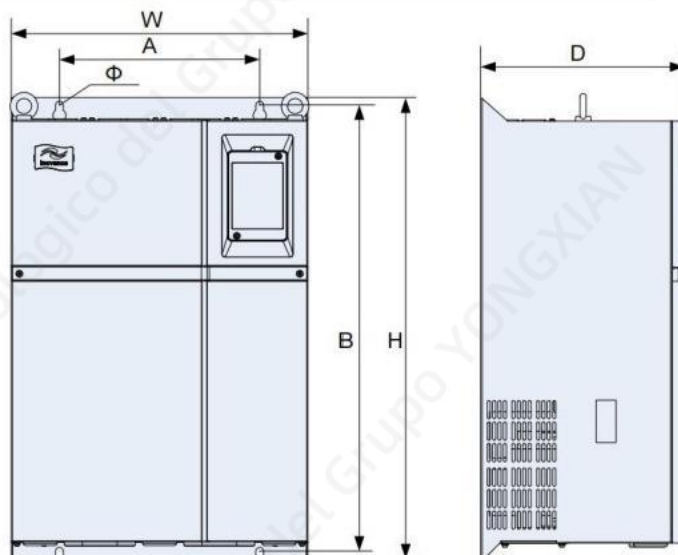
Estructura en L, 2,2-15 kilovatios



**2. Estructura en L, 18-37 kW**



**3.L estructura, 45-55 kilovatios**



La siguiente tabla enumera las dimensiones de montaje de diferentes modelos.

Tabla 2-3 Dimensiones de montaje del NICE1000new

Controlador Modelo	A (milímetros)	B (milímetros)	H (milímetros)	Ancho (mm)	D (milímetros)	Agujero Diámetro (milímetros)	Bruto Peso (kilos)
Monofásica/Trifásica 220 V, rango: -15 % a 20%							
NICE-LH-2002	150	334.5	347	223	143	6.5	5.5
NICE-LH-2003							
220-NICE-LH-4007	150	334.5	347	223	173.5	6.5	7
220-NICE-LH-4011							
220-NICE-LH-4015							
220-NICE-LH-4018	195	335	350	210	192	6	9.1
220-NICE-LH-4022							
220-NICE-LH-4030	230	380	400	250	220	7	17
Trifásico 380 V, rango: -15% a 20%							
NICE-LH-4002	150	334.5	347	223	143	6.5	5.5
NICE-LH-4003							
NICE-LH-4005							
NICE-LH-4007	150	334.5	347	223	173.5	6.5	7
NICE-LH-4011							
NICE-LH-4015							
NICE-LH-4018	195	335	350	210	192	6	9.1
NICE-LH-4022							
NICE-LH-4030	230	380	400	250	220	7	17
NICE-LH-4037							
NICE-LH-4045	260	580	600	385	265	10	32
NICE-LH-4055							

## 2.6 Opcional Regiones

Si hay alguna pieza opcional en el siguiente mesa es requerido, especificar él en su orden.

Mesa 2-4 Opcional partes de El nuevo NICE1000

Nombre	Modelo	Función	Observación
Externo frenado unidad	MDBUN	Es proporcionó para El nuevo NICE1000 de 37 kilovatios y arriba.	Para más detalles, consulte sección 2.7 "Selección de Frenado Componentes".
Energía comentario unidad	MCT C-AFE	Se utiliza para energía ahorrando. Esto unidad retroalimenta el electricidad generado durante frenado a el red.	-

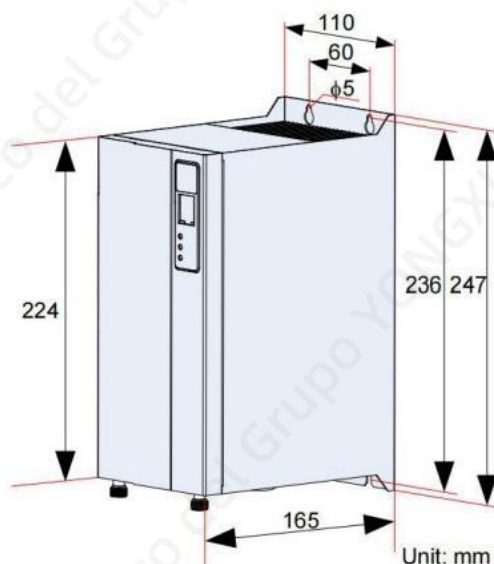
Nombre	Modelo	Función	Observación
Para todos los públicos tarjeta	MCT C-PG-A2	Se utiliza a adaptar a el empujar-tirar y colector abierto incremental I codificadores.	-
	MCT C-PG-D	Él se utiliza a adaptar a el UVW codificador diferencial y aplicar a sincrónico motor Él requiere 5 V fuerza suministrar.	-
	MCT C-PG-E	Él se utiliza a adaptar a el SENO/COS codificador.	-
	MCT C-PG-F1	Él se utiliza a adaptar a el absoluto codificador (Heidenhain ECN413/1313)	
LED externo operación panel	MDKE	Él es el externo CONDUJO mostrar y operación panel.	Él proporciona el RJ45 interfaz para conectando a el controlador.
LED externo operación panel	MDKE6	Él es el externo CONDUJO mostrar y operación panel.	Puede ser usado para proceso de copiar parámetros.
Cable de extensión	MDCAB	Es a estándar 8 núcleos red cable y puede ser conectado a MDKE.	El cable longitud es 3 metros en el estándar configuración

## 2.7 Selección del frenado Componentes

El NICE1000nuevos modelos de 30 kilovatios y abajo tener a incorporado frenado unidad t,y tú solo necesidad para conectar un externo frenado resistor entre PB y + terminales.Para modelos arriba 30 kW,tú necesidad a instalar a frenado unidad y a frenado almacenamiento de residuos externamente.

El siguiente cifra espectáculos el apariencia y dimensiones de el frenado unidad.

Cifra 2-4 Apariencia y dimensiones de frenado unidad



Seleccione el frenado resistencia basada en la configuración listado en la siguiente tabla.



Mesa 2-5 Frenado resistor selección para el Modelos NICE1000ew

Controlador Modelo	Fuerza de Adaptable Motor (kW)	Máx. Resistencia (Ω)	Mín. Resistencia (Q)	Fuerza de Frenado Resistor (O)	Unidad de frenado
Monofásico 220 V, rango: -15 % a 20 %					
NICE-LH-2002	1.1	145.0	125.0	300	Incorporado
NICE-LH-2003	1.5	105.0	90.0	450	
220-NICE-LH-4007	2.2	72.0	63.0	600	
220-NICE-LH-4011	3.7	43.0	37.0	1100	
220-NICE-LH-4015	4.0	40.0	35.0	1200	
220-NICE-LH-4018	5.5	29.0	25.0	1600	
220-NICE-LH-4022	11.0	18.0	16.0	3500	Incorporado
220-NICE-LH-4030	15.0	13.0	13.0	4500	
Trifásico 220 V, rango: -15% a 20%					
NICE-LH-2002	2.2	72.0	65.0	600	Incorporado
NICE-LH-2003	3.7	54.0	50.0	1100	
220-NICE-LH-4007	4.0	40.0	35.0	1200	
220-NICE-LH-4011	5.5	29.0	25.0	1600	
220-NICE-LH-4015	7.5	26.0	22.0	2500	
220-NICE-LH-4018	11.0	14.5	13.0	3500	
220-NICE-LH-4022	15.0	13.0	12.5	4500	
220-NICE-LH-4030	18.5	12.5	12.0	5500	
Trifásico 380 V, rango: -15% a 20%					
NICE-LH-4002	2.2	290	230	600	Incorporado
NICE-LH-4003	3.7	170	135	1100	
NICE-LH-4005	5.5	115	90	1600	
NICE-LH-4007	7.5	85	65	2500	
NICE-LH-4011	11	55	43	3500	
NICE-LH-4015	15	43	35	4500	
NICE-LH-4018	18.5	34.0	25	5500	
NICE-LH-4022	22	24	22	6500	
NICE-LH-4030	30	20	16	9000	
NICE-LH-4037	37	16.0	13	11000	MDBUN-60-T
NICE-LH-4045	45	14.0	11	13500	MDBUN-60-T
NICE-LH-4055	55	12.0	10	16500	MDBUN-90-T



---

---

**Note**

---

---

1.Lo anterior configuración acepta el motor síncrono como un ejemplo.El asincrónico motor tiene pobre energía transferir eficiencia y tú poder reducir el fuerza de el frenado resistor o aumentar el resistencia de el frenado resistor.

2.Es es recomendado eso tú seleccionar el frenado resistor más cercano a el mínimo resistencia.

---

---





3

## **Mecánica y Eléctrico Instalación**

---

# Capítulo 3 Mecánica y Eléctrico Instalación

## 3.1 Instalación Requisitos

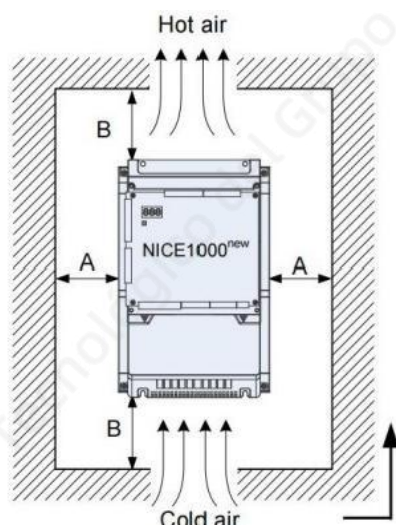
### 3.1.1 Instalación Ambiente Requisitos

artículo	Requisitos
Temperatura ambiente	-10 °C a 50°C
Disipación de calor	Instalar el controlador en el superficie de un incombustible objeto,y Asegúrese de que haya es suficiente espacio alrededor para calor disipación. Instalar el controlador verticalmente en el apoyo usando tornillos.
Montaje ubicación	Libre de luz solar directa, alta humedad y condensación
	Libre de corrosivos, explosivos y combustible gas
	Libre de aceite suciedad, polvo y metal polvo
Vibración	Menos que 0.6 gramo
Caja protectora	Los controladores de carcasa de plástico Están integrados en toda la unidad productos operado a través de control remoto y necesidad ser instalado en el final sistema.El final El sistema debe tener el requerido incombustible cubrir , cubierta protectora eléctrica y cubierta protectora mecánica, y satisfacer la regional leyes y regulaciones y relacionado CEI requisitos.

### 3.1.2 Espacio libre para la instalación Requisitos

El espacio libre que debe reservarse varía según la clase de potencia del NICE1000new, ya que mostrado en el siguiente cifra.

Figura 3-1 Espacio libre alrededor de la NICE 1000 nuevo para instalación



Requisitos de autorización de instalación en el NICE1000nuevo de diferente fuerza clases

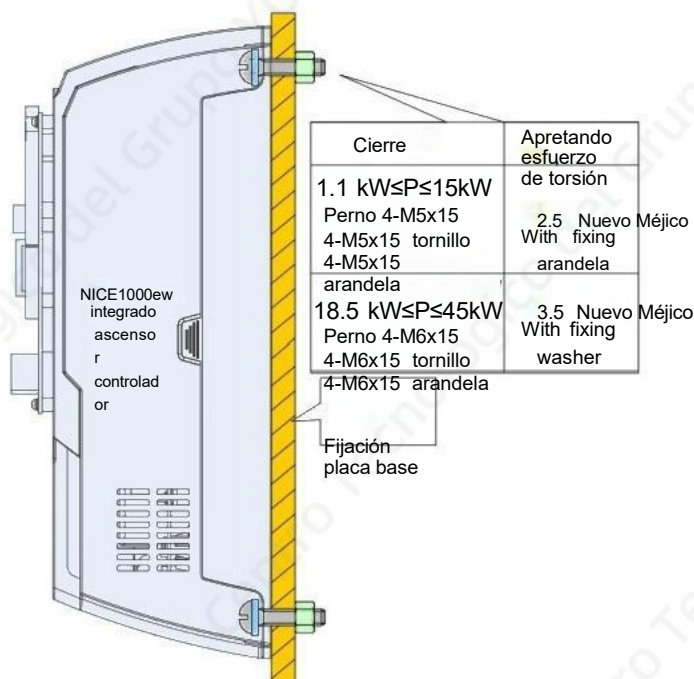
Clase de potencia	Requisitos de autorización	
1.1-18.5 kilovatios	A ≥10 mm	B ≥100 mm
22-45 kilovatios	A ≥50 mm	B ≥100 mm

El controlador debe ser instalado verticalmente hacia arriba.

## 3.2 Instalación mecánica

El NICE1000nuevo es Instalado verticalmente hacia arriba sobre el soporte con tornillos fijados en los cuatro Orificios de montaje, como se muestra en la siguiente cifra.

Cifra 3-2 Diagrama de montaje agujeros



El controlador es generalmente instalado en el control gabinete de el ascensor equipo Habitación. Pagar Atención a lo siguiente puntos cuando diseño el control gabinete:

- 1.El temperatura interior La temperatura del gabinete no debe superar en 10 °C la temperatura afuera el gabinete.
- 2.A cerrado control gabinete debe ser configurado con a admirador (o otro aire enfriamiento dispositivo semejante como aire acondicionador)a asegurar aire circulación .
- 3.El aire de el admirador debe no explotar directamente a el conducir unidad porque este fácilmente causas polvo adhesión y además una falta en el conducir unidad.
- 4.A Debe haber una ventilación disponible en la parte inferior del gabinete de control para formar un flujo de aire de abajo hacia arriba, lo que evita el calor. efecto isla en el superficie de componentes o parcial térmico conductividad efecto.
- 5.Si el admirador hace no encontrarse el enfriamiento requisitos,instalar un aire acondicionador en el gabinete o en el equipo habitación.Nota eso el temperatura adentro el gabinete debe no ser demasiado bajo; de lo contrario, podría producirse condensación, causando un cortocircuito en los componentes.
6. Para entornos especiales donde la temperatura es alta pero no puedo ser reducido efectivamente, desvalorizar el controlador durante usar .

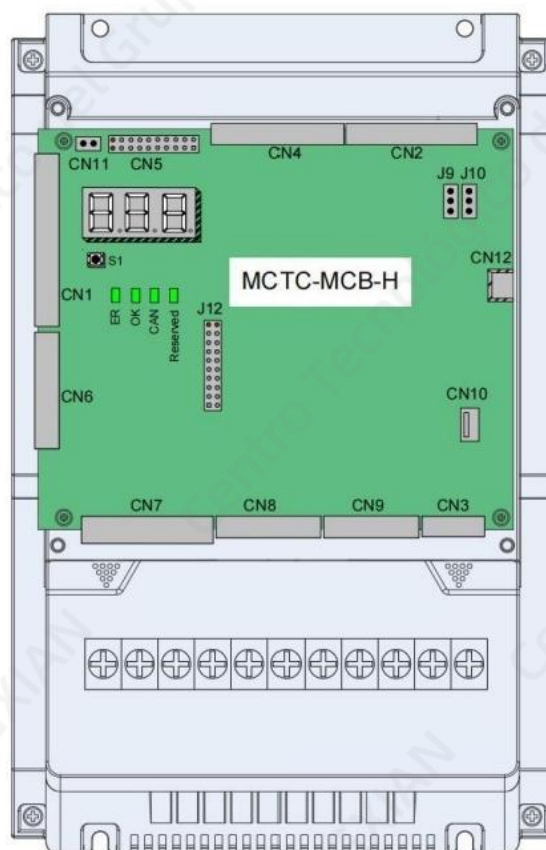
### 3.3 Instalación eléctrica

#### 3.3.1 Disposición de terminales y cableado Descripción

##### ■ Disposición de terminales

El siguiente cifra espectáculos Terminal acuerdo de el

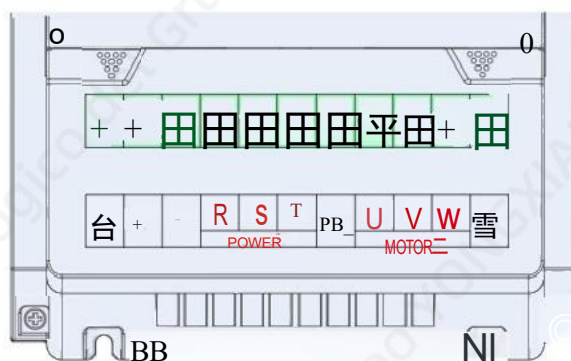
NICE1000nuevo Cifra 3-3 Terminal acuerdo de el NICE1000ew



##### ■ Descripción de los terminales del circuito principal

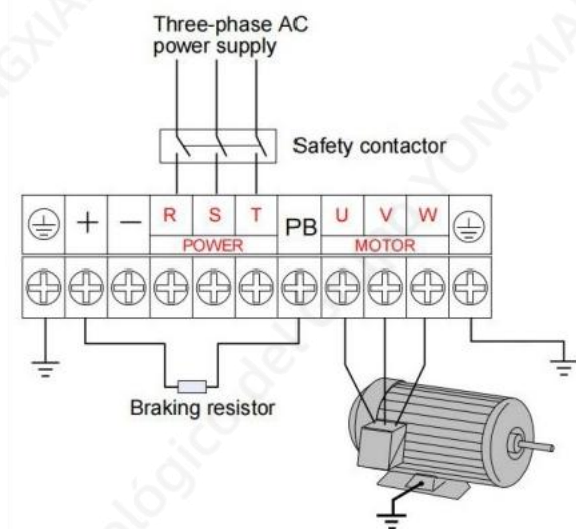
The following figure shows main circuit terminal arrangement.

Figure 3-4 Main circuit terminal arrangement

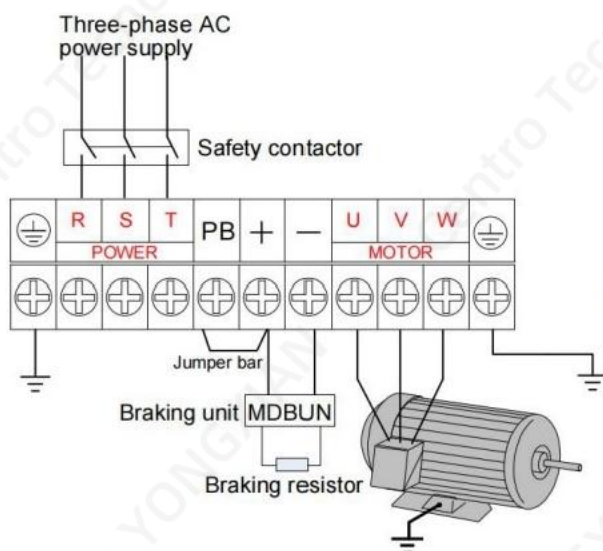




**Figura 3-5 Cableado del principal circuito**



(Para modelos de abajo 37 kW)



(Para modelos de 37 kW and arriba)

**Mesa 3-1 Descripción de principal circuito terminales**

Terminal	Nombre	Descripción
R, S, T	Energía trifásica aporte terminales	Proporcionar trifásico fuerza suministrar.
(+),(-)	Positivo y negativo terminales de corriente continua autobús	Conectar la unidad de frenado externa y energía comentario unidad para modelos de 37 kW and arriba.
(+),PB(P)	Terminales para conectando resistencia de frenado	(+),PB:Conectar el frenado resistencia para modelos de abajo 37 kilovatios. (+),(P):Conectar la CC reactor para modelos de 37 kilovatios y arriba. En el momento de la entrega, el Los terminales (+) y P son edición corta con el barra de puente.Si no necesitas conectar el DC reactor,hacer no eliminar el saltador bar.
U, V, O	Controlador producción terminales	Conectar el trifásico motor.
	Toma de tierra Terminal	Debe ser conectado a tierra.

■ Descripción de los terminales del circuito de control

El siguiente cifra espectáculos control circuito Terminal acuerdo. Cifra 3-6 Control circuito Terminal acuerdo

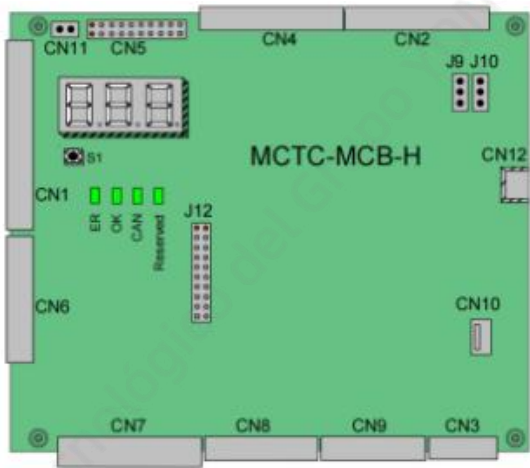
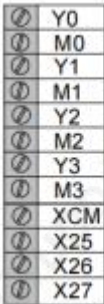

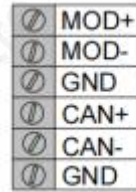
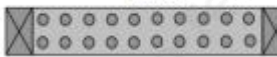





Tabla 3-2 Descripción de control circuito terminales

Marca	Código	Terminal	Nombre	Descripción de la función	Terminal	Acuerdo
CN2 CN4	24 V/COM	Externo fuerza	24 VCC suministrar	24 VCC fuerza suministrar para el todo el tablero	<div><div><div>① 24V</div><div>② COM</div><div>③ L1</div><div>④ L2</div><div>⑤ L3</div><div>⑥ L4</div><div>⑦ L5</div><div>⑧ L6</div><div>⑨ L7</div><div>⑩ L8</div><div>⑪ L9</div><div>⑫ L10</div><div>⑬ L11</div><div>⑭ L12</div><div>⑮ L13</div><div>⑯ L14</div></div><div>CN4</div><div><div><div>① L15</div><div>② L16</div><div>③ L17</div><div>④ L18</div><div>⑤ L19</div><div>⑥ L20</div><div>⑦ L21</div><div>⑧ L22</div><div>⑨ L23</div><div>⑩ L24</div><div>⑪ L25</div><div>⑫ L26</div></div><div>CN2</div></div></div>	
	L1 a L26		Función del botón selección	Botón entrada y botón Salida indicadora, alimentación 24 V para botón iluminación		
CN1 CN6	24 V/COM	Externo fuerza	24 VCC suministrar	24 VCC fuerza suministrar para el todo el tablero	<div><div><div>① 24V</div><div>② COM</div><div>③ X1</div><div>④ X2</div><div>⑤ X3</div><div>⑥ X4</div><div>⑦ X5</div><div>⑧ X6</div><div>⑨ X7</div><div>⑩ X8</div><div>⑪ X9</div><div>⑫ X10</div><div>⑬ X11</div><div>⑭ X12</div><div>⑮ X13</div><div>⑯ X14</div></div><div>CN1</div><div><div><div>① X15</div><div>② X16</div><div>③ X17</div><div>④ X18</div><div>⑤ X19</div><div>⑥ X20</div><div>⑦ X21</div><div>⑧ X22</div><div>⑨ X23</div><div>⑩ X24</div><div>⑪ AI-M</div><div>⑫ AI</div></div><div>CN6</div></div></div>	
	X1 a X24	DI		Aporte Voltaje rango:10-30 VCC Aporte impedancia: 4,7 kΩ Optoacoplador aislamiento Aporte actual límite: 5 mA Conjunto de funciones en F5-01 a F5-24		
	AI-M/AI	Alabama		Utilizado para el cosa análoga carga célula dispositivo		

Marca	Código	Nombre del terminal	Descripción de la función	Disposición de terminales
CN7	X25 a X27/ XCM	Alto voltaje detección Terminal	Aporte Voltaje rango:110 VAC±15% 110 VDC±20% para seguridad circuito y puerta cerrar circuito , función colocar en F5-25 a F5-27	
	Año/mes a Y3/M3	Salida de relé	Normalmente abierto (NO), corriente máxima y Tensión nominal: 5 A, 250 V CA Función colocar en F7-00 a F7-03	
CN8 CN9	Año 6 a Año 22	Salida de relé	NO,máximo actual y Tensión nominal: 5 A, 250 V CA o 5A,30 corriente continua Función colocar en F7-06 a F7-22	
	YM1 a YM3	COM para relevo producción	YM1 es COM para Y6 a Año 9; YM2 es COM para Año 10 a Y16; YM3 es COM para Año 17 a Y22.	
CN3	MOD +/-	Reservado	-	
	PUEDE+/-	Bus CAN diferencial señal	Comunicación CANbus interfaz,usada para paralelo control	
	Tierra	Suelo	Debe ser conectado a tierra	
CN5	Interfaz para placa de extensión MCTC-KZ-D			
CN10	USB interfaz	Comunicación	·Usado a conectar el módulo Bluetooth externo para la puesta en servicio a través de Celular Android teléfono (no secundario Inglés versión actualmente) ·Usado a quemar el MCB programa ·Usado para Residencial escucha	
CN11	Tierra de la placa de control.Si es en cortocircuito, el tablero de control d suelo es conectado a el controlador de tierra.			
CN12	RJ45 interfaz	Interfaz para operación panel	Solía hacerlo conectar el operación panel	



Marca	Código	Nombre del terminal	Descripción de la función	Terminal Acuerdo
J12		Interfaz para conectando el PG tarjeta		
J9/ J10		Reservado de fábrica.No corto a ellos rand omly.De lo contrario, el el controlador puede no trabajar adecuadamente.		

Tabla 3-3 Descripción de indicadores en el MCB

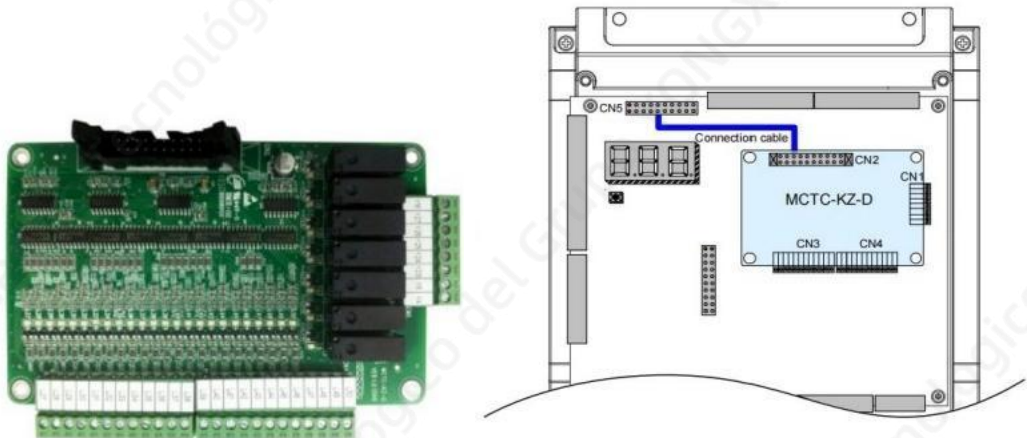
Marca	Nombre del terminal	Descripción de la función
Sala de emergencias	Falla indicador	Cuando ocurre una falla en el controlador,este indicador es EN (rojo).
DE ACUERDO	Funcionamiento normal indicador	Cuando el controlador es en condiciones normales correr estado,este indicador es EN (verde).
PODER	Paralelo control comunicación indicador	Este indicador es estable EN (verde)cundo comunicación para control paralelo está habilitado y parpadea Cuando el correr en paralelo modo es normal.
L1 a L26	Botón aporte indicador	Este indicador está encendido (verde)cundo el botón aporte es activo.
X1 a X27	Aporte señal indicador	Este indicador está encendido (verde)cundo el externo aporte es activo.
Años a Año 22	Señal de salida indicador	Este indicador está encendido (verde)cundo el sistema producción es activo.

### 3.3.2 Descripción de la MCTC-KZ-D Tarjeta de extensión

La tarjeta de extensión es principalmente usado para extensión del suelo botón entradas y relé Salidas.

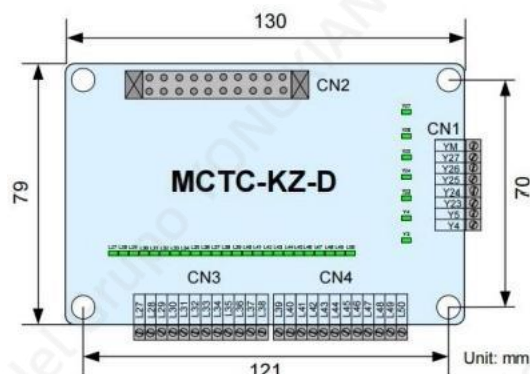
#### 1.Instalación método y dimensiones

El siguiente cifra espectáculos instalación de el MCTC -KZ-D.El CN2 interfaz de el MCTC-KZ-D está conectado a el Interfaz CN5 activada El MCB del NICE1000nw mediante un conexión cable.Cifra 3-7 Apariencia y instalación del MCTC-KZ-D





Cifra 3-8 Montaje dimensiones de el MCTC-KZ-D



2. Función descripción de terminales

Mesa 3-4 Función descripción de terminales

Marca	Código	Nombre del terminal	Descripción de la función	Terminal Acuerdo
CN3	L27 a L38	Función del botón selección	Botón entrada y botón indicador producción, Alimentación de 24 V para botón iluminación	<div> <div>CN3</div> <div> L38 L37 L36 L35 L34 L33 L32 L31 L30 L29 L28 L27 </div> </div> <div> <div>CN4</div> <div> L50 L49 L48 L47 L46 L45 L44 L43 L42 L41 L40 L39 </div> </div>
CN4	L39 a L50	Función del botón selección	Botón entrada y botón indicador producción, Alimentación de 24 V para botón iluminación	
CN1	Año nuevo/Año 4/Año 5/Y23 hasta Y27	Relé producción	Normalmente abierto (NO), corriente máxima y Voltaje clasificación: 5A,250 VACACIONES Conjunto de funciones en F7-03 a F7-27	<div> <div>CN1</div> <div> YM Y27 Y26 Y25 Y24 Y23 Y5 Y4 </div> </div>
CN2	Interfaz para conexión a el MCB			<div> <div>CN2</div> <div> </div> </div>

3. Indicadores

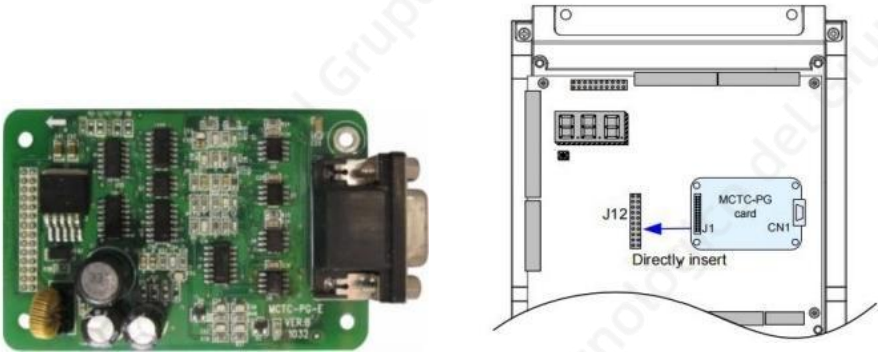
Mesa 3-5 Descripción de indicadores en el MCTC-KZ-D

Marca	Nombre del terminal	Descripción de la función
L27 a L50	Botón de extensión señal colección/retroalimentación indicador	Cuando el piso de ampliación botón aporte señal es activo y la señal de respuesta es salida,esta indicador es EN (verde).
Año 4, Año 5, Y23 a Y27	Relé de extensión producción señal indicador	Cuando la extensión relé producción de el sistema es activo,este indicador es EN (verde).

3.3.3 Selección y Uso de la Tarjeta MC TC-PG

El NICE1000new solo puede implementar CLVC con el uso de La tarjeta MCTC-PG. Las siguientes figuras muestran la apariencia de el MCTC-PG tarjeta y es instalación en el controlador. Directamente insertar el J1 Terminal de el MCTC-P G tarjeta en el J12 Terminal de el controlador.


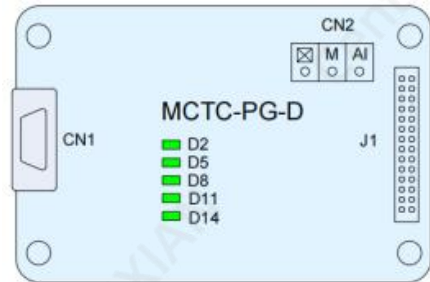

Cifra 3-9 Apariencia de el MCTC-PG tarjeta y es instalación en el controlador



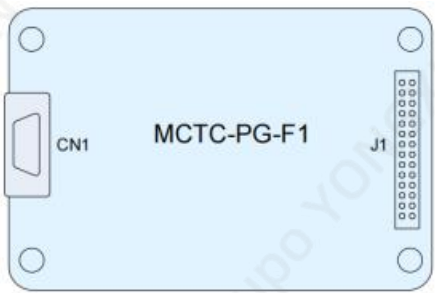
1. Selección del modelo

cuatro modos de tarjeta PG disponibles: MCTC-PG-A2, MCTC-PG-D, MCTC-PG-E y MCTC-PG-F1 para diferente codificador tipos, como descrito en el siguiente mesa.

Mesa 3-6 Selección de el MCTC-PG tarjeta modelos

Tipo de codificador	Tarjeta PG adaptable	Apariencia
Codificador push-pull Incremental de colector abierto codificador	MCTC-PG-A2	
Codificador UVWencoder	MCTC-PG-D	
SIN/COS codificador	MCTC-PG-E	



Tipo de codificador	Tarjeta PG adaptable	Apariencia
Codificador absoluto (ECN413/1313)	MCTC-PG-F1	

## 2.Terminal alambrado y descripción

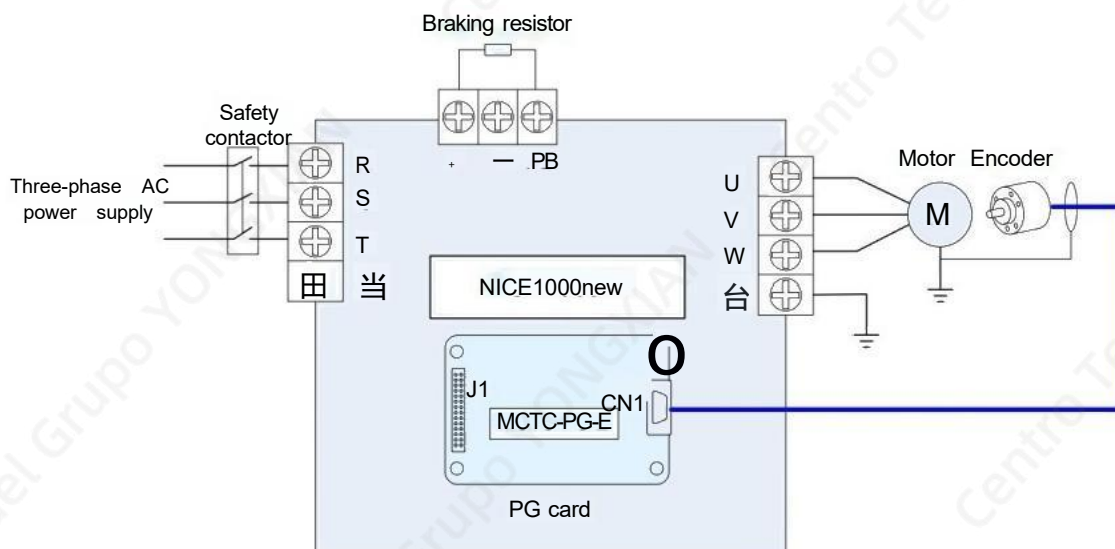
El MCTC-PG tarjeta es conectado a la controlador y el codificador como Sigue:

El J1 Terminal y CN1 Terminal de el MCTC-PG tarjeta son respectivamente conectado a el terminal J12 del MCB en el rodillo de control y el codificador de el motor.

Diferente MCTC-PG tarjeta modelos son conectado a el MCB en el mismo camino.La conexión El método del codificador depende en el CN1 Terminal de el modelo.

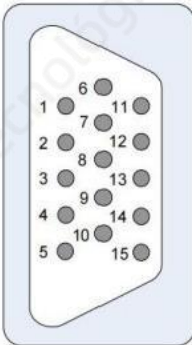
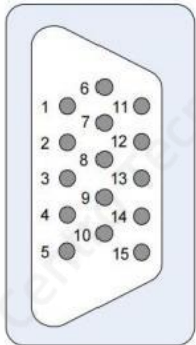
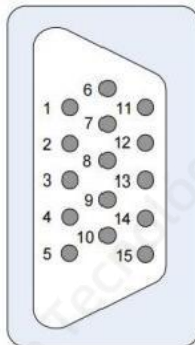
La siguiente figura muestra el cableado. entre MCTC-PG-E y el controlador.

Cifra 3-10 Escurrir entre MCTC-PG-E y el controlador



La siguiente tabla define los terminales CN1 de diferentes Tarjeta MCTC-PG modelos.

Tabla 3-7 Definiciones de la Terminales CN1 de diferentes MCTC-PG tarjeta modelos

MCTC-PG-A2		MCTC-PG-D						MCTC-PG-E						MCTC-PG-F1					
1	12 V	1	A+	6	N / A	11	W+	1	B-	6	A-	11	DO-	1	B-	6	A-	11	RELOJ-
2	PGM	2	A-	7	U+	12	W-	2	N / A	7	COM	12	D+	2	N / A	7	Tierra	12	DATOS +
3	PGA	3	B+	8	U-	13	VCC	3	Z+	8	B+	13	D-	3	N / A	8	B+	13	DATOS -
4	PGB	4	B-	9	V+	14	COM	4	Z-	9	VCC	14	N / A	4	N / A	9	5 V (Arriba)	14	N / A
		5	N / A	10	V-	15	N / A	5	A+	10	C+	15	N / A	5	A+	10	RELOJ+	15	5 V (Sensor)
12 V PGM PGA PGB CN1																			
		CN1						CN1						CN1					

### 3. Precauciones en conectando el MCTC-PG tarjeta

- El cable conectando el MCTC-PG tarjeta y el codificador debe ser apartado de el cables de el control circuito y El circuito de potencia. El cableado paralelo a corta distancia es prohibido.
- El cable de el MCTC-PG tarjeta a el codificador debe ser a blindado cable. El blindaje debe ser conectado a el Educación física en el controlador lado.A minimizar interferencia, un solo extremo toma de tierra es sugerido.
- El cable de el MCTC-PG tarjeta a el codificador debe correr a través de el conducto por separado y el metal caparazón es seguramente puesto a tierra.

### 3.3.4 Selección de adaptables Motor

El principal contadores de el eléctrico relación entre el controlador y el motor son Voltaje y actual.

- 1.En general ascensor aplicaciones ,la aporte red eléctrica Voltaje es 380 V,y el motor Voltaje poder solo ser igual a o menor que 380 V. Por lo tanto, cuando seleccionando el NICE1000nuevo,tú puede tomar Sólo el actual del motor en consideración.
2. Cuando se diseñó el NICE1000new, grande seguridad prestación es reservado Para el principal fuerza módulo.El controlador poder correr adecuadamente dentro el nominal producción Actual.Durante estable corriendo,el máximo producción esfuerzo de torsión es 150% de el calificado esfuerzo de torsión y poder alcanzar arriba a 200% de la calificado esfuerzo de torsión para a corto tiempo.

Por lo tanto, para el motor con la tensión nominal de 380 V, tu puedes seleccionar el controlador de el mismo fuerza clase.Como largo como el calificado actual de el motor es menor que el producción actual del controlador,el controlador de la mismo fuerza clase poder también ser usado.

En general, seleccione un motor adaptable según en el producción actual del controlador y asegurar eso el calificado actual de el motor es igual a o menor que el producción actual de el controlador.Para técnico presupuesto de el controlador,ver sección 2.3.

### 3.3.5 Selección y Uso de la Sala Mostrar Junta

Inovance no proporciona la placa de visualización y los clientes deben preparar la placa adecuada por sí mismos. El NICE1000new admite cuatro tipos diferentes de pantallas. tableros.Para detalles,ver el descripciones de FE-12 en capítulo 7.

## 3.4 Selección de periféricos Eléctrico Dispositivos

### 3.4.1 Descripción de periféricos Eléctrico Dispositivos

1. No instale el condensador ni el supresor de sobretensiones. en el producción lado del controlador. De lo contrario, puede causa fallas a el controlador o daño a el condensador y aumento supresor.
2. Las entradas/salidas (circuito principal) del controlador contienen armónicos, que puede interferir con el dispositivo de comunicación conectado a el controlador. Por lo tanto, instale un anti- interferencia filtrar a minimizar el interferencia.
3. Seleccione los dispositivos periféricos según las aplicaciones reales también como por referente a sección 3.4.2.

La siguiente tabla describe la periférico eléctrico dispositivos.

Tabla 3-8 Descripción de periféricos eléctrico dispositivos

Parte	Ubicación de montaje	Descripción de la función
MCCB	Vanguardia de controlador fuerza aporte lado	Cortar la energía suministrar de el controlador y proporcionar cortocircuito protección.
Seguridad d contactor	Entre MCCB y el controlador aporte lado	Aplicar/Cortar el poder suministrar de el controlador . El cierre/apertura de la contactor es revisado por el externo seguridad circuito.
C.A. aporte reactor	Controlador aporte lado	Mejorar el poder factor de el aporte lado. Eliminar los armónicos superiores en el aporte lado a Proporcionar una protección eficaz a la rectificador puente. Eliminar el desequilibrio de la corriente de entrada pendiente a desequilibrio entre el fuerza fases.
C.A. produc ción reactor	Entre los controlador producción lado y el motor, cerca a el controlador	Si el distancia entre el controlador y el el motor es mayor que 100 m,instalar un C.A. producción reactor.

### 3.4.2 Selección de periféricos Eléctrico Dispositivos

Especificación y cableado adecuados del cable muy mejora antiinterferencia capacidad y la seguridad de la sistema, facilitando la instalación y puesta en marcha y sistema de mejora estabilidad en marcha.

La siguiente tabla describe las especificaciones de periférico eléctrico dispositivos para selección.

Tabla 3-9 Especificación de periférico eléctrico dispositivos para selección

Controlador Modelo	MCCB (A)	Contactador (A)	Cable de Principal Circuito (mm <sup>2</sup> )	Cable de Control Circuito (mm <sup>2</sup> )	Cable de puesta a tierra (mm <sup>2</sup> )
Monofásica 220 V, rango: -15% a 20%, 50/60 Hz					
NICE-LH-2002	16	12	1	0,75	1
NICE-LH-2003	20	18	2.5	0,75	2.5
220-NICE-LH-4007	25	18	4	0,75	4
220-NICE-LH-4011	40	25	6	0,75	6
220-NICE-LH-4015	50	32	6	0,75	6
220-NICE-LH-4018	50	38	6	0,75	6
220-NICE-LH-4022	63	50	10	0,75	10
220-NICE-LH-4030	80	65	16	0,75	16
Trifásico 220 V, rango: -15% a 20%, 50/60 Hz					
NICE-LH-2002	16	12	1.5	0,75	1.5
NICE-LH-2003	25	18	2.5	0,75	2.5
220-NICE-LH-4007	32	25	4	0,75	4
220-NICE-LH-4011	40	32	6	0,75	6
220-NICE-LH-4015	50	38	6	0,75	6
220-NICE-LH-4018	63	40	10	0,75	10
220-NICE-LH-4022	80	50	10	0,75	10
220-NICE-LH-4030	100	65	16	0,75	16
Trifásico 380 V, rango: -15% a 20%, 50/60 Hz					
NICE-LH-4002	10	9	0,75	0,75	0,75
NICE-LH-4003	16	12	1.5	0,75	1.5
NICE-LH-4005	25	18	2.5	0,75	2.5
NICE-LH-4007	32	25	4	0,75	4
NICE-LH-4011	40	32	6	0,75	6
NICE-LH-4015	50	38	6	0,75	6
NICE-LH-4018	63	40	10	0,75	10
NICE-LH-4022	80	50	10	0,75	10
NICE-LH-4030	100	65	16	0,75	16
NICE-LH-4037	100	80	25	0,75	16
NICE-LH-4045	160	95	35	0,75	16
NICE-LH-4055	160	115	50	0,75	25

### 3.5 Eléctrico Alambrado Diagrama de el NICE1000nuevo Control Sistema

Cifra 3-11 Eléctrico alambrado diagrama de el NIC E1000"nuevo control sistema

Ver el último página de este capítulo.

### 3.6 Instalación del eje Señales de posición

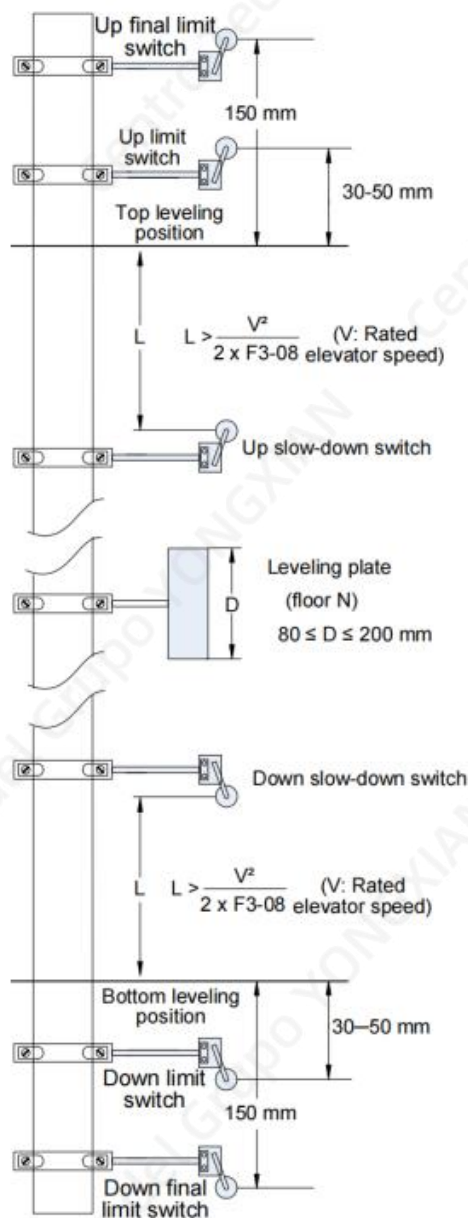
En el control del ascensor, para lograr un aterrizaje preciso y un funcionamiento seguro, la posición de la cabina necesidades a ser identificado basado en eje posición señales s .

Estas señales de posición del eje incluir el nivelación interruptores, arriba/abajo desacelerar interruptores, interruptores de límite arriba/abajo y interruptores de límite final arriba/abajo interruptores.

Estos Las señales de posición del eje se transmiten directamente por los cables del eje al MCB del el controlador. Para el método de cableado eléctrico, consulte Figura 3-11.

El siguiente cifra espectáculos el acuerdo de eje posición señales en el eje.

Cifra 3-12 Acuerdo de eje posición señales





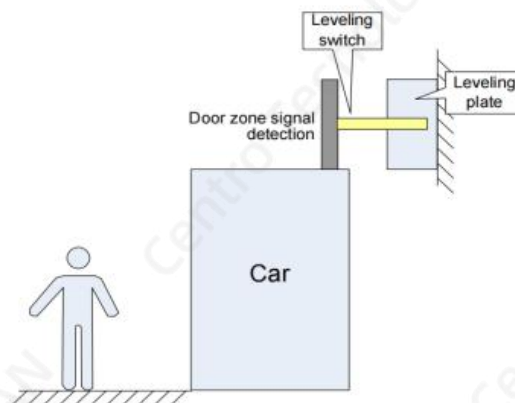
### 3.6.1 Instalación de señales de nivelación

Las señales de nivelación comprenden el interruptor de nivelación y la placa niveladora. y son directamente conectado hacia terminal de entrada del controlador. Se utiliza a permitir el auto aterrizar en cada piso exactamente.

El arrasamiento interruptores son generalmente instalación led en el arriba de el coche. El NICE1000 nuevo El sistema admite un máximo de tres interruptores niveladores; de forma predeterminada, se utiliza un interruptor nivelador. La placa niveladora es instalado en el guía carril en el eje. A arrasamiento lámina necesidades a ser instalado en cada piso. Asegúrese de que arrasamiento platos en todos los pisos son montado con el mismo profundidad y verticalidad.

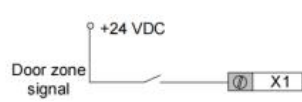
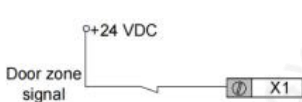
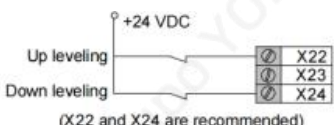
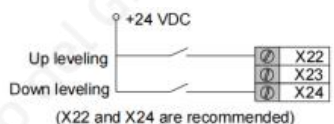
El siguiente cifra espectáculos el instalación de arrasamiento señal también

Cifra 3-13 Instalación de arrasamiento señales

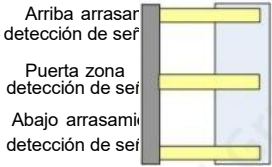
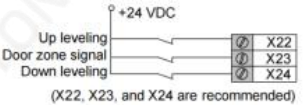
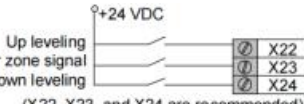


El siguiente mesa describe los requisitos de instalación de arrasamiento interruptores

Mesa 3-10 Requisitos de instalación de arrasamiento interruptores

Número de Arrasamiento Interruptores	Método de instalación	Conectando a Terminales de entrada de Controlador	Configuración de la función Código
1	Puerta zona detección de señales		F5-01=03(NO)
			F5-01=103 (normalmente cerrado, NC)
2	Arriba arrasamiento detección de		F5-22=101(NC) F5-24=102(NC)
	Abajo arrasamiento detección de		F5-22=01(NO) F5-24=02(NO)



Número de Arrasamiento Interruptores	Instalación Método	Conectándose a Terminales de entrada de Controlador	Configuración de la función Código
3			F5-22=101(NC) F5-23=103(NC) F5-24=102(NC)
			F5-22=01(NO) F5-23=03(NO) F5-24=02 (NO)

### 3.6.2 Instalación de interruptores de desaceleración

El interruptor de desaceleración es uno de los componentes de protección clave del NICE1000n ew, que protege al ascensor contra sobredesplazamiento. terminal inal o terminal inferior de recorrido excesivo en máximo velocidad cuando el ascensor posición se convierte anormal.

El El nuevo sistema NICE1000 admite uno par de s en baja interruptores.

El desacelerar distancia Yo indica el distancia desde el interruptor de desaceleración a el placa niveladora en la Terminal piso.El calculando La fórmula es la siguiente Sigue:

$$L > \frac{V^2}{2 \times F3-08}$$

En la fórmula, "L" indica la distancia de desaceleración , "V" indica F0-04 ( velocidad nominal del ascensor) y "F3-08" indica la tasa de desaceleración especial.

El por defecto valor de F3-08 (Especial desaceleración tasa)es 0.5 m/s².El desacelerar distancias calculadas en base a diferente calificado velocidades del ascensor son listado en el siguiente mesa:

Tabla 3-11 Desaceleración distancias basadas en ascensor de diferente clasificación velocidades

Ascensor clasificado Velocidad (m/s)	0,25	0.4	0.5	0.63	0,75	1.0	1.5	1.6	1,75
Distancia de Desacelerar Interruptor (m)	0,3-0,4	0,5-0,6	0,6-0,8	0,8-1,0	0,9-1,2	1.2-1.5	1.8-2.5		

#### Note

- El desacelerar cambiar apoya el Terminal reinicio del piso función.Debe instalarse entre el arrasamiento platos de el Terminal piso y el secundario Terminal piso.
- Si el distancia entre estos dos pisos es pequeño y el instalación distancia de el desacelerar cambiar es afuera el instalación rango de estos dos pisos,habilitar el súper corto función por configuración Bit14 o Bit15 de F6-07.

### 3.6.3 Instalación de interruptores de límite

El arriba límite cambiar y abajo límite cambiar proteger el ascensor de encima viajar terminal superior/inferior cuando el ascensor no funciona No parar en el arrasamiento posición del Terminal piso.

- El arriba límite cambiar necesidades a ser instalado 30-50 mm lejos de el arriba arrasamiento posición. El interruptor de límite actúa cuando el automóvil continúa subiendo 30-50 mm desde la parte superior. arrasamiento posición.
- El interruptor de límite inferior debe ser instalado 30-50 mm lejos de el abajo arrasamiento posición. La límite cambiar hechos cuando el auto continúa a correr hacia abajo 30-50 mm de el abajo arrasamiento posición.

### 3.6.4 Instalación de Fin al Interruptores de límite

La final límite cambiar es a proteger el ascensor desde sobreviaje arriba/abajo terminal cuando el el ascensor hace no parar completamente al pasando el arriba/abajo interruptor de límite.

- El arriba final límite cambiar es montado arriba el arriba límite cambiar. Eso es generalmente 150 mm lejos de el arriba arrasamiento posición.
- El abajo final límite cambiar es montado abajo el abajo límite cambiar. Eso es generalmente 150 mm lejos de la abajo arrasamiento posición .



4

**Uso de las herramientas de puesta en  
servicio**

---

## Capítulo 4 Uso de las herramientas de puesta en servicio

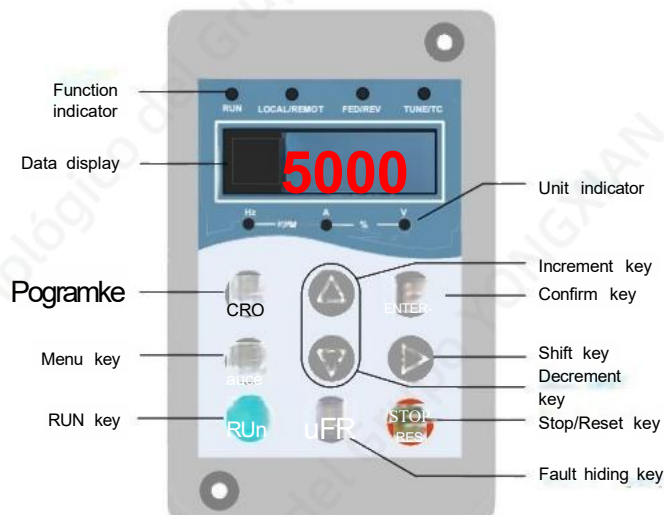
El NICE1000new admite tres herramientas de puesta en servicio: botón S1 en el MCB, panel de operación LED y host computadora escucha software Sistema de gestión de emergencias (NEMS).

Herramienta	Descripción de la función	Observación
Botón S1	El teclado proporciona el S1 botón a llevar afuera eje autoajuste.	Estándar
Funcionamiento del LED panel	Se utiliza Para ver y modificar parámetros relacionado a ascensor conducir y control .	Opcional
Sistema Nacional de Gestión de Emergencias (NEMS) escucha software	Se utiliza Para monitorear el actual ascensor Estado, ver y modificar todos los parámetros, y cargar y descargar parámetros en el ORDENADOR PERSONAL.	Opcional. Descargar el software en <a href="http://www.szmctc.com">www.szmctc.com</a> .
Android célula teléfono puesta en servicio software (EDSAP)	Un módulo Bluetooth es usado a conectar el MCB y el Android Teléfono móvil instalado con el software de puesta en servicio , a través del cual usted poder poner en funcionamiento el ascensor, y subir y descargar parámetros.	El El software lo hace no proporcionar el Inglés versión actualmente.

### 4.1 Uso de la Funcionamiento del LED Panel

El panel de operación LED está conectado a la RJ45 interfaz del controlador por usando Un cable plano de 8 núcleos. Puede modificar los parámetros, monitorear el laboral estado y comenzar o Detener el controlador operando el Panel de operación.Lo siguiente cifra espectáculos el LED operación panel.

Cifra 4-1 Diagrama de el CONDUJO operación panel



#### 4.1.1 Descripción de los indicadores

·CORRER

ON indica eso El controlador está en el estado de ejecución y APAGADO indica eso el controlador es en el detener estado.

#### ·LOCAL/REMO

TO

Reservado.

#### ·Avance/retroceso

ON indica dirección descendente de el ascensor,y OFF indica dirección ascendente del el ascensor.

#### ·SINTONIZAR/TC

ON indica el auto-tuning estado.

#### ·Unidad Indicadores

●significa eso el indicador es ENCENDIDO, y o medio eso el indicador es APAGADO. Velocidad - RPM - 6 - %Hz: unidad de frecuencia

Unidad de RPM-A%ŏA:unidad de actual




RPM -6—%XV:unidad de Voltaje

RPM - A%—ŏ RPM: unidad de velocidad de rotación

Hz — RPM — ● — % — ● V %: percentage

### 4.1.2 Descripción de Llaves en el Panel de operaciones

Tabla 4-2 Descripción de teclas de funcionamiento panel

Llave	Nombre	Función
PRG	Programación	Ingresa o salida Menú de nivel I.
INGRESAR	Confirmar	Entrar a las interfaces del menú nivel por nivel,y confirmar el parámetro configuración.
	Incremento	Aumentar datos o función código.
	Decremento	Disminuir datos o función código.
	Cambio	Seleccione los parámetros mostrados en doblar en el detener o estado de ejecución y seleccione el dígito ser modificado cuando modificando parámetros.
<b>CORRER</b>	Correr	Iniciar el controlador en el operación panel control modo.

<b>DETENER</b>	<b>Detener/Reiniciar</b>	Detener el controlador cuando él es en el corriendo estado y realizar la operación de reinicio cuando él es en el falla estado.
----------------	--------------------------	---

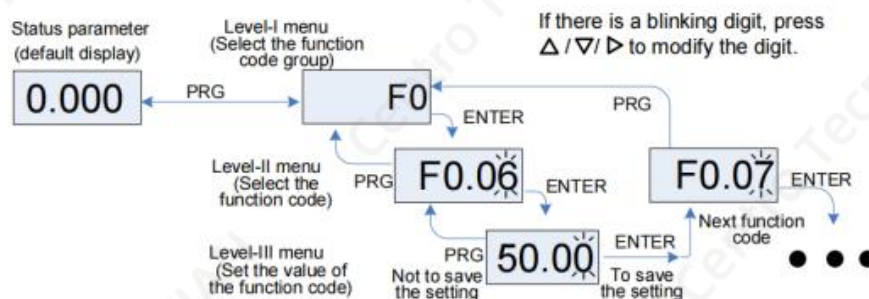
Llave	Nombre	Función
<b>RÁPIDO</b>	Rápido	Entrar o salida Nivel I rápido menú.
<b>MF.K</b>	Ocultación de fallas	Presione esta tecla para mostrar o esconder el falla información en el falla estado, que facilita el parámetro visita.

#### 4.1.3 Procedimiento de operación

El panel de operación LED adopta Menú de tres niveles .

El menú de tres niveles consta de un grupo de códigos de función (Nivel 1), un código de función (Nivel II) y Valor de ajuste del código de función (nivel III), como se muestra en la siguiente figura.

Cifra 4-2 Procedimiento de operación en el panel de operación

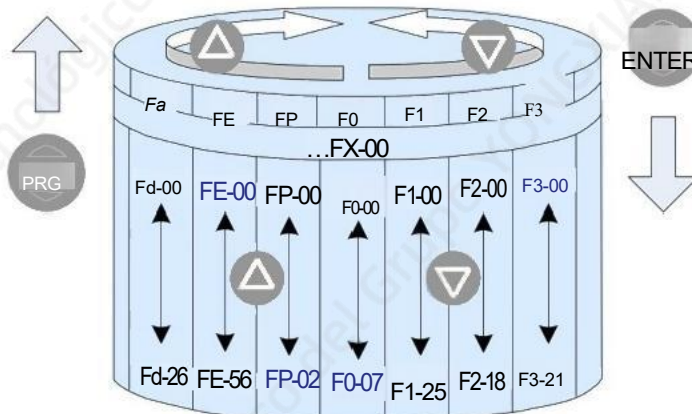


Puede regresar al menú de Nivel II desde el menú de Nivel III presionando PRG o ENTER. diferencia entre los dos es como sigue:

· Después de presionar **ENTER**, el sistema guarda primero la configuración del parámetro y luego vuelve al menú de Nivel II y cambia al siguiente función código .

· Después de presionar PRG, el sistema no guarda la configuración del parámetro, sino que la guarda irectamente.

vuelve al menú de Nivel II y permanece en el actual código de función. La siguiente figura muestra el cambio entre los tres niveles de menús. Figura 4-3 Cambio entre los tres niveles de menús





En el menú de Nivel III, si el parámetro h es No parpadeo dígito, eso medio eso el parámetro no puede ser modificado. Esto puede ser porque:

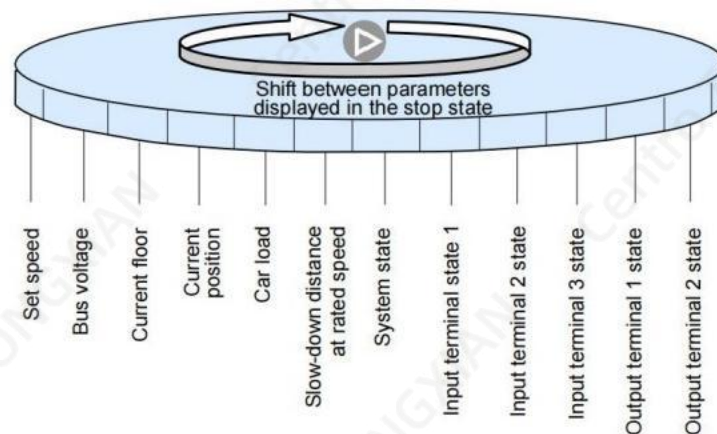
- Semejante a parámetro es solo legible, tal como de hecho detectado parámetros y correr registro parámetros.
- Un parámetro de este tipo no puede ser modificado en el correr estado y poder solo ser cambió en detener.

#### 4.1.4 Estado de visualización Parámetros

En el detener o correr estado, el operación panel poder mostrar múltiple estado parámetros. Si Los parámetros que se muestran son determinado por el binario equivalente bits convertidos de los valores de FA-01 y FA-02.

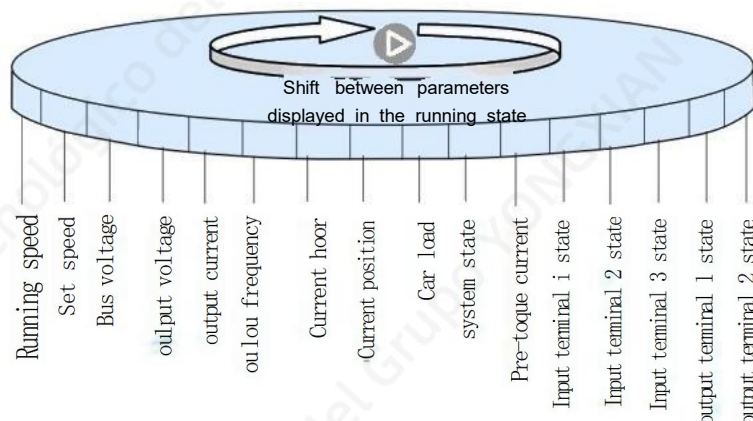
En el estado de parada, un total de 12 parámetros poder ser desplegado circularmente por pulsado D. Tú poder seleccionar el parámetros a ser desplegado por configuración FA-02 (cada uno de el binario bits convertidos de el valor de FA-02 indica a parámetro metro).

Cifra 4-4 Cambio entre parámetros desplegado en el detener estado



En el correr estado, un total de 16 parámetros poder ser desplegado circularmente por pulsado D. Tú poder seleccionar el parámetros a ser desplegado por configuración FA-01 (cada uno de el binario bits convertidos de el valor de FA-02 indica a parámetro metro).

Cifra 4-5 Cambio entre parámetros desplegado en el correr estado



For details, see the description of corresponding parameters in Chapter 7.



5

**Puesta en servicio del  
sistema y aplicación  
Ejemplo**

## Capítulo 5 Puesta en servicio y aplicación del sistema

### Ejemplo

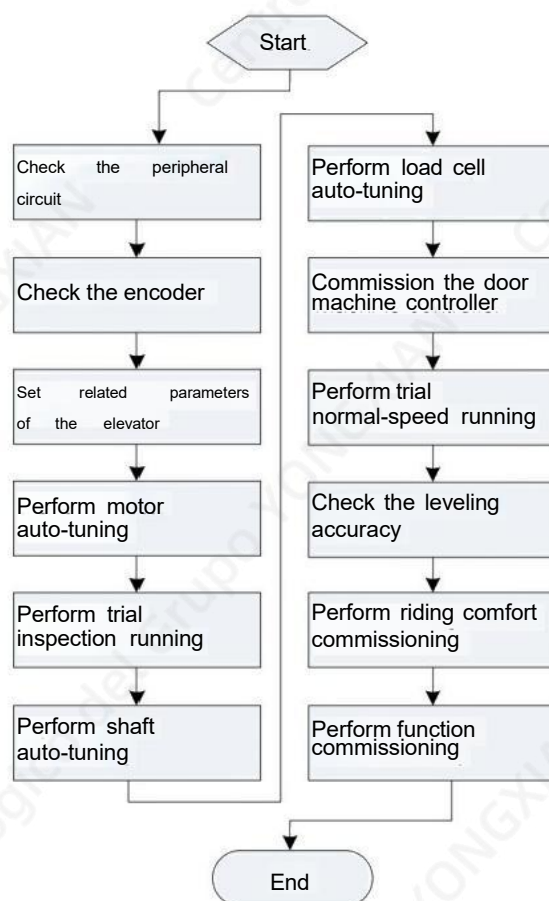
#### 5.1 Puesta en servicio del sistema

### Precaución

- Asegurar eso allá es No persona en el eje o auto antes amaestrado puesta en servicio en el ascensor.
- Asegurar eso el periférico circuito y mecánico instalación son listo antes amaestrado puesta en servicio.

La siguiente figura muestra la puesta en servicio. procedimiento del sistema .

Cifra 5-1 Puesta en servicio procedimiento del sistema



#### 5.1.1 Verificación Antes de la puesta en servicio

El ascensor necesita ser puesto en funcionamiento después de su instalación; correcto puesta en servicio garantías seguro y normal correr del ascensor. Antes de realizar trabajos eléctricos puesta en servicio, verificación si el eléctrico parte y mecánico parte son listo para la puesta en servicio de garantizar la seguridad.

En el menos dos personas necesidad a ser in situ durante puesta en servicio entonces eso el fuerza suministrar poder ser cortar apagado inmediatamente cuando un anomalía ocurre.

1.Comprobar el campo mecánico y eléctrico alambrado.

Antes encendido, comprobar el periférico alambrado a asegurar componente y personal seguridad. El artículos a ser comprobado incluir:

- 1) Si el componente modelos son cabeza de fósforo
- 2) Si el seguridad circuito es llevado a cabo y confiable
- 3) Si el puerta cerrar circuito es llevado a cabo y confiable
- 4) Si el eje es sin obstáculos, y el auto tiene No pasajero y se reúne el condiciones para seguro correr
- 5) Si el gabinete y acción tr motor son Bueno conectado a tierra
- 6) Si el periférico circuito es cableado correcto de acuerdo a el dibujos de el proveedor
- 7) Si todos los interruptores acto seguramente
- 8) Si hay cortocircuito a suelo por comprobando el interfase resistencia de el principal circuito
- 9) Si el ascensor es colocar a el inspección estado
- 10) Si La instalación mecánica está completa (de lo contrario, se producirá un fallo). en equipo daño y personal lesión)

2.Comprobar el codificador.

La señal de pulso de la codificar r es crítico a preciso control de el sistema. Antes puesta en servicio, verificación el siguiente elementos con cuidado:

- 1) El codificador está instalado seguramente con correcto cableado. Para detalles en el codificador alambrado, ver sección 3.3.3.
- 2) El señal cable y corriente fuerte circuito de el codificador son establecido en diferente conductos a Prevenir interferencias .
- 3) El codificador El cable es preferiblemente directamente conectado a el control gabinete. Si el cable no es largo suficiente y un extensión Se requiere cable, la extensión El cable debe ser a cable de blindaje y preferiblemente soldado a el codificador original cable usando el soldador.
- 4) El cable de blindaje del cable codificador es conectado a tierra en el fin conectado a el controlador (solo uno fin es conectado a tierra prevenir interferencia ).

3.Comprobar el fuerza suministrar antes encendido.

- 1) La tensión entre fases de La fuente de alimentación del usuario está dentro de  $(380\text{ V} \pm 15\%)$ , y el desequilibrar grado hace no superar 3%.
- 2) La entrada de potencia voltaje entre terminales 24 V y COM en el MCB es dentro  $(24\text{ VCC} \pm 15\%)$ .
- 3) El total cable de entrada indicador y total cambiar capacidad encontrarse el requisitos.

#### Note

Si el voltaje de entrada excede el valor permitido, se producirán daños graves. ser causado. Distinguir el

negativo y positivo de la corriente continua fuente de alimentación. Hacer no ejecutar el sistema cuando haya es aporte fuerza fase pérdida.

#### 4. Comprobar el toma de tierra.

Controlar eso el resistencia entre el siguiente agujas y el suelo es cerca a infinidad.

-R,S,T y Educación física

-U,V,O y Educación física

-24 V y educación física en el MCB

-Motores U, V, W y PE

-+, terminales de bus y Educación física

-Circuito de seguridad, cerradura de puerta. circuito y circuito de inspección terminales y educación física

#### 5. Comprobar el toma de tierra terminales de todo ascensor eléctrico componentes y el poder suministrar de el control gabinete.

### 5.1.2 Configuración y autoajuste de los parámetros del motor

El NICE1000new admite dos controles principales modos, control vectorial sin sensores (SVC) y circuito cerrado vector control (CLVC). SVC es aplicable a inspección velocidad correr Para la puesta en servicio y la evaluación de fallos durante el mantenimiento del asincrónico motor. CLVC es aplicable a normal ascensor corriendo. En CLVC modo, bueno conduciendo actuación y correr eficiencia poder ser logrado en el requisito previo de correcto motor parámetros.

#### ■ Parámetros del motor a Estar listo

El motor parámetros eso necesidad a ser colocar son listado en el siguiente mesa.

Mesa 5-1 Motor parámetros a ser colocar

Código de función	Nombre del parámetro	Descripción
F1-25	Motor tipo	0: Motor asíncrono 1: Sincrónico motor
F1-00	Codificador tipo	0: codificador SIN/COS, codificador absoluto 1: Encoder UVW encoder 2: AB codificador incremental (para asincrónico motor)
F1-12	Pulsos del codificador por revolución	0-10000
F1-01 a F1-05	Potencia nominal del motor Tensión nominal del motor Motor nominal actual Frecuencia nominal del motor Rotación nominal del motor velocidad	Estos parámetros son modelo dependiente, y necesitas manualmente aporte a ellos de acuerdo a el letrero



Código de función	Nombre del parámetro	Descripción
F0-00	Modo de control	0: Sin sensores vector control (SVC) 1: Circuito cerrado vector control (CLVC) 2: Voltaje/Frecuencia Control (V/F)
F0-01	Fuente de comando selección	0: Operación panel control 1: Distancia control
F1-11 (Synchronous motor)	Modo de ajuste automático	0: Sin operación 1: Con carga autoajuste 2: Sin carga autoajuste 3: Eje autoajuste 1 4: Eje autoajuste 2

## ■ Precauciones para el ajuste

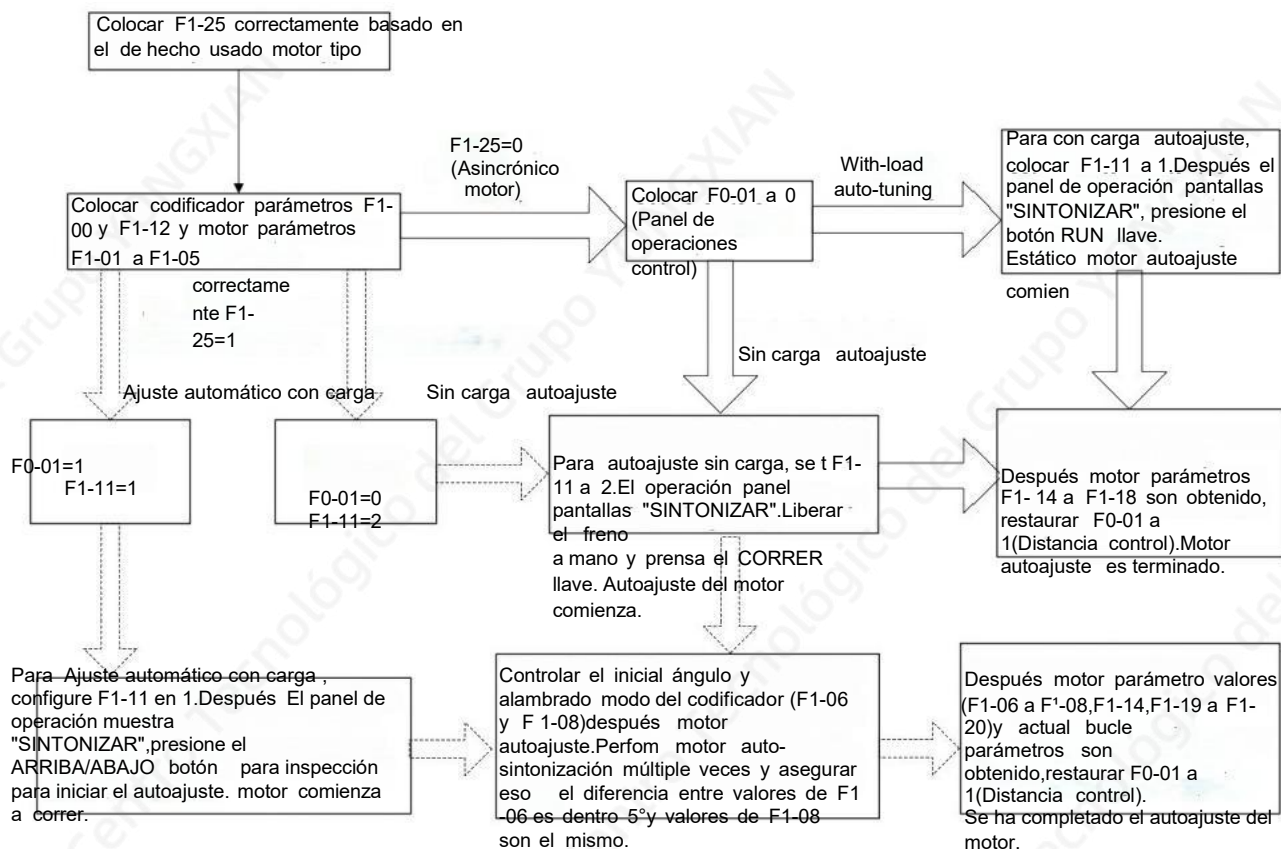
**automático del motor** Siga lo siguiente precauciones:

- Asegúrese de que todo el cableado y la instalación conocer el seguridad presupuesto.
- Restablecer el falla actual y luego iniciar el autoajuste, porque el el sistema no puede entrar en el estado de autoajuste ("TUNE" es no se muestra ) cuando Hay un falla.
- Llevar a cabo El motor se vuelve a sintonizar automáticamente si la secuencia de fases o codificador de el sincrónico Se ha cambiado el motor.
- Una vez completado el autoajuste , realice ensayo inspección corriendo. Verifique si el La corriente es normal, independientemente de la dirección de funcionamiento real. es lo mismo como el colocar dirección. Si el correr dirección es diferente de el colocar dirección , cambio el valor de F2-10
- El autoajuste con carga es peligroso (velocidad de inspección correr de muchos control redes de cabina es

emergencia funcionamiento eléctrico y el eje seguridad el circuito es cortocircuito). Asegúrese eso no hay persona en el eje en este autoajuste modo.

El siguiente cifra espectáculos el motor autoajuste proceso.

Figura 5-2 Proceso de autoajuste del motor



Más descripciones de motor autoajuste son como Sigue:

1) Cuando el NICE1000new acciona el motor síncrono, se requiere un codificador para proporcionar señales de retroalimentación. Debes colocar el codificador parámetros correctamente antes de realizar el motor autoajuste.

2) Para síncrono motor autoajuste:

a. En vacío autoajuste y con carga autoajuste, el motor necesidades a girar. El El mejor modo de ajuste automático es sin carga autoajuste; si esto modo es imposible, entonces intentar con carga auto-sintonización.

b. Realice tres o más ajustes automáticos y compárelos. el obtenido valores de F1-06 (Ángulo inicial del codificador). La desviación del valor de F1-06 debe estar dentro de  $\pm 5^\circ$ , lo que indica que El autoajuste se ha realizado correctamente.

c. El autoajuste con carga aprende la resistencia del estator, la inductancia del eje D y del eje Q y la corriente. bucle (incluido cero servo) PI parámetros y codificador inicial ángulo. Sin carga autoajuste Además aprende el codificador modo de cableado.

d. Después Se cambia la secuencia de fases del cableado del motor o el codificador reemplazado, realizar autoajuste del motor de nuevo.

3) Para motor asíncrono r:

El autoajuste con carga aprende la resistencia del estator, la resistencia del rotor y la inductancia de fuga.

y calcula automáticamente el mutual inductancia y motor magnetizante actual.No-carga autoajuste aprende el mutual inductancia , motor magnetizante actual,y actual bucle parámetros.

4)El cableado del motor debe ser correcto(UVW cables del motor son conectado respectivamente a UWW terminales de el controlador).Si el motor alambrado es incorrecto en el con carga autoajuste modo, el motor puede vibrar o dejar de funcionar y reportar Err20 (subcódigo 3). Para resolver el problema problema, reemplazar cualquier dos de motor UVW cables.

### ■ Producción Estado de CORRER y Freno contactores

Para el beneficio de seguridad en diferente control modos,los sistema manijas el producción comandos a el contactor RUN o contactor de freno de manera diferente. En algunos situaciones, es necesario liberar el Contactor RUN o el freno contactor a mano.

La siguiente tabla enumera el estado de salida de el correr y freno contactores.

Tabla 5-2 Estado de salida del CORRER y freno contactores


Control modo Producción Estado	Automático sin carga sintonización (F1-11=2)	Ajuste automático con carga (F1-11=1)		Operación Panel Control (F0-01=0)	Distancia Control (F0-01=1)
		Sincrónico Motor	Asincrónico Motor		
CORRER contactor	Producción	Producción	Producción	No producción	Producción
Contactor de freno	No producción	Producción	No producción	No producción	Producción

### 5.1.3 Prueba Corriendo a Velocidad normal

Después de asegurarse de que funciona a la velocidad de inspección es normal,eje de ejecución autoajuste y entonces tú poder llevar a cabo ensayo correr en normal velocidad (el ascensor satisface el seguridad requisitos de ejecución ).

A llevar a cabo eje autoajuste, lo siguiente condiciones debe ser satisfecho:

- 1.El señales del Los sensores de nivelación y codificadores (NC, N O) son correcto y la lentitud- abajo interruptores son instalado adecuadamente y acto correctamente.
- 2.Cuando el ascensor es en el abajo piso,el abajo desacelerar 1 cambiar hechos.
- 3.El ascensor es en el inspección estado.El control modo es distancia control y CLVC (F0-00=1,F0-01=1).
- 4.El arriba El número de piso (F6-00) y el número de piso inferior (F6-01) están configurados correctamente.

5.El sistema es no en el falla alarma estado.Si allá es a falla en el momento, prensa  a reiniciar el falla.

Entonces conjunto F1-11 a 3 en el panel de operación o sostener abajo S'on el teclado de el MCB (liberar S1 después el mot o comienza arriba),y comenzar eje autoajuste.

Para el autoajuste del hueco cuando solo hay dos pisos, el ascensor necesita correr a abajo el abajo arrasamiento posición, que es decir, el sensor de nivelación está desconectado del arrasamiento plato. Allí es No tal requisito cuando hay múltiples pisos.

### 5.1.4 Puesta en servicio del controlador de la máquina de la puerta

El NICE1000new puede controlar la puerta del ascensor correctamente en el requisito previo que:

1. Cableado entre el MCB y el puerta máquina controlador es correcto.
2. Después ser Encargado, el puerta máquina controlador poder abrir/cerrar el ascensor puerta adecuadamente y se alimenta atrás puerta abierta/cerrada señal de límite correctamente en el Terminal control modo.
3. El puerta abrir/cerrar dominio producción relés en el MCB son colocar correctamente. El E s t a d o s NO/NC de la puerta abierta /cerrada señal de límite aporte contactos son colocar correctamente.

Descripciones de seguimiento de la puerta del ascensor Residencia en el MCB son como Sigue:

1) F5-28 es usado a monitor o si el puerta abrir/cerrar señales recibió por el sistema son correcto. Segmento PIB de LED3 y segmento A/B de LED4 son respectivamente usado a monitor puerta 1/2 abierto límite y puerta 1/2 cerca límite.

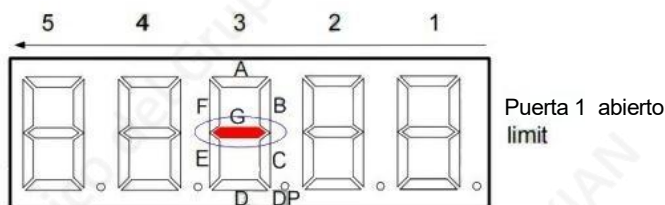
2) Puerta abierto límite escucha:

En el siguiente figura, si segmento t GRAMO es Encendida indica eso el sistema tiene recibió el puerta 1 abierto límite señal, y puerta 1 debería ser en abierto estado.

Si segmento GRAMO es APAGADO cuando el puerta es abierto y EN cuando el puerta es cerrado indica eso el NO/NC estados de puerta 1 abierto límite señal son colocar incorrectamente. En este caso, tu necesidad a corregir el configuración.

Si segmento GRAMO corsé EN o APAGADO a pesar de todo de si el puerta es abierto o cerrado indica eso MCB hace no recibir el puerta abierto límite señal retroalimentación. En este caso, cheque el puerta máquina controlador y El cableado.

Cifra 5-3 Puerta 1 abierto límite monitoreo(F5-28)



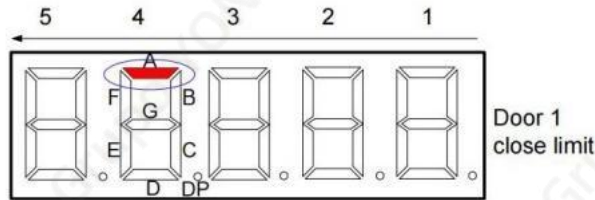
3) Puerta cerca límite escucha:

En el siguiente figura, si segmento A es Encendida indica eso el sistema tiene recibió el puerta 1 cerca límite señal, y puerta 1 debería ser en cerca estado.

Si segmento GRAMO es APAGADO cuando el puerta es cerrado y EN cuando el puerta es ábrelo indica eso el NO/NC estados de puerta 1 cerca límite señal son colocar incorrectamente. En este caso, tu necesidad a corregir el configuración.

Si segmento A corré EN o APAGADO a pesar de todo de si el puerta es abierto o cerrado indica que el MCB no recibe la señal de retroalimentación del límite de apertura de la puerta. En este caso, verifique la puerta máquina controlador y el anillo wi

Cifra 5-4 Puerta 1 cerca límite escucha (F5-28)



4)En el proceso de apertura/cierre de puerta, ninguno de los segmentos G y A está encendido.

### 5.1.5 Comodidad de conducción

El equitación comodidad es un importante factor del ascensor en general Rendimiento inadecuado instalación de piezas mecánicas y parámetro incorrecto ajustes causará malestar. Mejorando la comodidad de conducción principalmente implica ajuste de el controlador producción y el ascensor mecánico construcción.

#### ■ Salida del controlador

El parámetros eso puede influencia el equitación comodidad son descrito en este parte.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Descripción
F1-09	Actual filtrar tiempo (sincrónico motor)	0-3	0	Él puede reducir el más bajo-fluctuación vertical de frecuencia durante correr.
F1-18	Magnetización actual	0,01-300,00	0,00 A	Creciente el valor poder yo mejoro el cargando capacidad de el motor asíncrono
F2-00	Velocidad bucle proporcional ganar KP1	0-100	40	F2-00 y F2-01 son el PI parámetros de regulación cuando el running frecuencia es más bajo que F2-02 (Cambio frecuencia 1).F2-03 y F2-04 son el PI parámetros de regulación cuando el funcionamiento frecuencia es más alto que F2- 02 (Cambio frecuencia 2) El regulación parámetros entre F2-02 y F2-04 son el ponderado promedio valor de F2-00&F2-01 y F2-03& F2-04.
F2-01	Velocidad bucle integral tiempo TI1	0,01-10,00 s	0,60 s	
F2-02	Cambio frecuencia 1	0.00 a F2-05	2.00 Hz	
F2-03	Velocidad bucle proporcional ganar KP2	0-100	35	
F2-04	Velocidad bucle integral tiempo TI2	0,01-10,00 s	0,80 s	
F2-05	Cambio frecuencia 2	F2-02 a F0-05	5.00 Hz	

Para un sistema más rápido respuesta,aumentar la proporcional ganar y reducir el integral tiempo. Ser consciente eso a rápido sistema respuesta causas sistema oscilación.

El método de regulación recomendado es como Sigue:



Si la configuración predeterminada no puede satisfacer los requisitos, realice una ligera regulación. Disminuya primero la ganancia proporcional para Asegúrese de que el sistema hace no oscilar. Entonces disminuir el integral tiempo a asegurar capacidad de respuesta rápida y pequeño excederse.

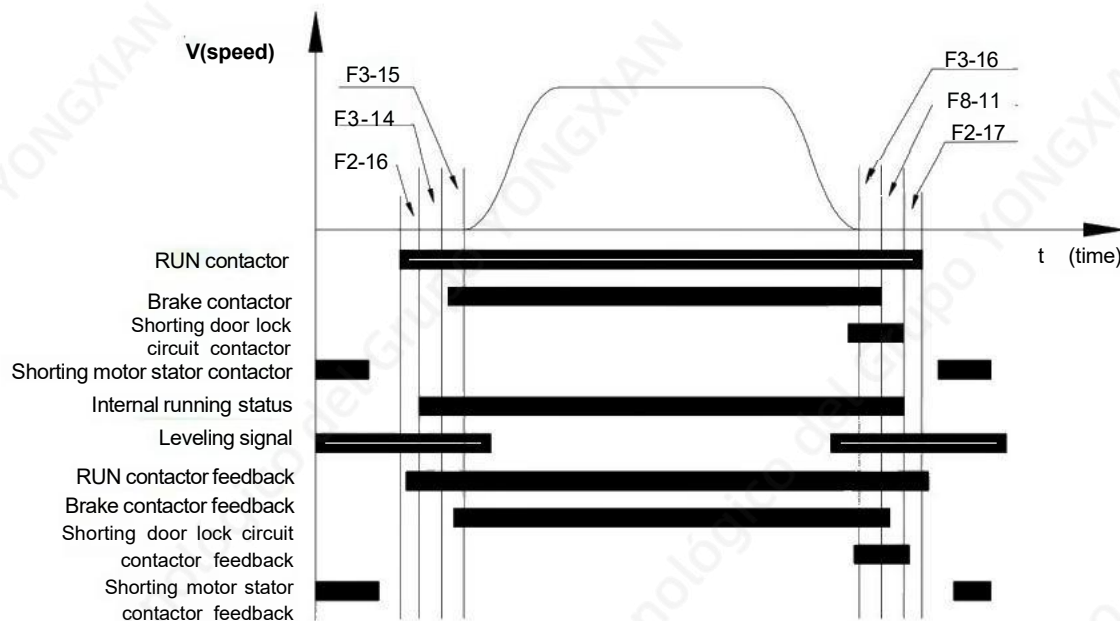
Si ambos F2-02 (Cambio frecuencia 1) y F2-05 (Cambio frecuencia 2) son colocar a 0, solo F2-03 y F2-04 son válido.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Descripción
F2-06	Bucle de corriente proporcional ganar	10-500	60	F2-06 y F2-07 son el actual bucle ajuste parámetros en el vector control algoritmo.
F2-07	Actual bucle ganancia integral	10-500	30	

Los valores óptimos de estos dos parámetros son obtenido durante el autoajuste del motor, y no es necesario modificar ellos. Apropiado configuración de el parámetros poder contener el nerviosismo durante correr y tener obvio efecto en el equitación comodidad.

Function Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Description
F2-18	Startup acceleration time	0.000-1.500s	0.000s	It can reduce the terrace feeling at startup caused by the breakout friction of the guide rail.
F3-00	Startup speed	0.000-0.030 m/s	0.000 m/s	
F3-01	Startup holding time	0.000-0.500s	0.000s	
F3-14	Zero-speed control time at startup	0.000-1.000s	0.200s	It specifies the zero speed holding time before brake output.
F3-15	Brake release delay	0.000-2.000s	0.200s 0.600s	It specifies the brake release time.
F3-16	Zero-speed control time at end	0.000-1.000s	0.300s	It specifies the zero speed holding time after the brake is applied.
F8-11	Brake apply delay	0.200-1.500s	0.200s	It specifies the brake apply time.

Figura 5-5 Secuencia de tiempo de ejecución



F3-14(Velocidad cero control tiempo en inicio)especifica el tiempo de producción de la CARRERA contactor a producción del freno contactor, durante cual el controlador realiza excitación en el Motor y salidas de velocidad cero actual con grande puesta en marcha esfuerzo de torsión.

F3-15 (Retardo de liberación del freno) especifica el tiempo desde el momento en que el sistema envía el freno liberar dominio a el momento cuando el freno es completamente liberado, durante el cual el sistema Mantiene la velocidad cero esfuerzo de torsión actual producción.

F3-16 (Control de velocidad cero tiempo en fin) especifica el velocidad cero producción tiempo cuando el correr curva termina.

F8-11 (Freno aplicar retraso)especifica el tiempo de el momento cuando el sistema envía el freno aplicar dominio a el momento cuando el freno es completamente aplicado, durante cual el sistema Mantiene el par a velocidad cero actual producción.

El liberar tiempo de el frenos varía de acuerdo a a el tipos y el respuesta tiempo de el Los frenos están muy influenciados por el ambiente temperatura.A alto freno bobina temperatura

ralentiza la capacidad de respuesta del freno. Por lo tanto, cuando la comodidad de conducción al arrancar o detenerse no se puede ser mejorado por ajustando cero servo o carga célula parámetros de compensación, apropiadamente

aumentar el valores de F3-15 y F8-11 a controlar si el freno liberar tiempo influencias el equitación comodidad.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Observaciones
F8-01	Pre-torque selección	0:Pre-par inválido 1:Carga célula pre-par compensación 2:Automático pre-par compensación	0	Establezca esto parámetro basado en actual requisito.

F2-11	Cero servo actual coeficiente	0,20%-50,0%	15.0%	Estos son cero-servo regulación parámetros cuando F8-01 es colocar a 2(Automático pre-par compensación).
F2-12	Cero servo velocidad bucle KP	0,00-2,00	0,50	
F2-13	Cero servo velocidad bucle KI	0,00-2,00	0.60	

Cuando F8-01 está configurado para 2 (Compensación automática de par previo), el sistema ajusta automáticamente el par compensado en puesta en marcha.

- Aumente gradualmente F2-11 (coeficiente de corriente del servo cero) hasta que el revertir es cancelado en freno liberar y el motor funciona No vibra.
- Disminuya el valor de F2-11 (Cero servo actual coeficiente) si el motor nervios cuando F2-13 (Cero servo velocidad bucle TI) es menos que 1.00.
- Vibración del motor y acústico ruido indicar valor excesivo de F2-12 (Velocidad del servo cero bucle KP). Disminuir el por defecto valor de F2-12.
- Si el motor ruido es grande en celda sin carga inicio, disminución el valor de F2-12 o F2-13.

Código de función	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Observaciones
F8-02	Pre-torque compensar	0,0%-100,0%	50.0%	Estos son pre-torque regulación parámetros.
F8-03	Conducir ganar	0,00-2,00	0.60	
F8-04	Freno ganar	0,00-2,00	0.60	

Cuando F8-01 es colocar a 1 (Carga célula pre-par compensación), la sistema con a carga célula pre- emite el par coincidió con el Cargar para asegurar el equitación comodidad del ascensor.

- Motor conduciendo estado: carga completa arriba, sin carga abajo
- Motor Estado de frenado: a plena carga, sin carga arriba

F8-02 (Pre-par desplazamiento) es de hecho el coeficiente de equilibrio del ascensor, es decir, el porcentaje del coche cargar al calificado cargar cuando el auto y contrapeso son equilibrado.

F8-03 (Unidad ganancia) o F8-04 (ganancia de freno) escala el coeficiente de pre-torque actual del elevador cuando el motor corre en el conducir o freno lado. Si el ganar colocar es más alto, entonces el Valor calculado de la compensación de par de arranque es más alto. El controlador identifica el frenado o conduciendo estado de acuerdo a a el carga célula señal y automáticamente calcula el requerido esfuerzo de torsión compensación valor.

Cuando un cosa análoga dispositivo es usado a medida el carga, estos parámetros son usado a ajustar el ascensor puesta en marcha. El método de ajuste el puesta en marcha es como Sigue :

- En el estado de conducción, aumentar el valor de F8-03 podría reducir la reversión durante el ascensor puesta en marcha, pero a muy alto valor podría causa auto estacada en comenzar.

En el estado de frenado, aumentando el valor de F8-04 podría reducir el ruido en la dirección durante el ascensor puesta en marcha, pero a muy alto valor podría causar auto estacada en comenzar.

### ■ Construcción mecánica

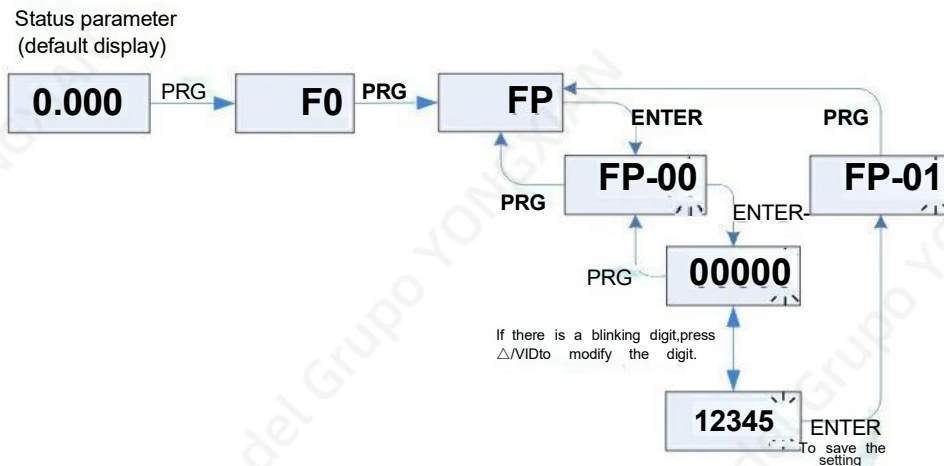
El mecanismo de construcción del elevador implica la instalación de la guía, el carril, la guía, el zapato de acero, la cuerda, y el freno, el equilibrio del coche, y la resonancia causada por el automóvil, el riel de gremio y el motor. Para motores asíncronos, la abrasión o el uso inadecuado de la instalación de la caja de cambios puede despertar una pobre equitación y comodidad.

1. Instalación de la guía: El carril guía se ocupa principalmente de la verticalidad y la planitud de la superficie del carril, la suavidad de la conexión y el paralelismo entre los dos rieles (incluido el riel en el contrapeso).
2. Estanqueidad de la guía: El zapato (incluido el único en el contrapeso) también influye en la equitación y comodidad. El zapato debe no ser demasiado apretado.
3. El conductor del motor al auto totalmente depende del acero de la cuerda. La gran flexibilidad del acero de la cuerda con una resistencia irregular durante el auto correr puede causar una oscilación rizada del coche. En adición, el estrés desequilibrado de múltiples aceros de las cuerdas puede causar al auto a estar nervioso durante correr.
4. La comodidad de conducción durante la marcha puede verse afectada si el brazo del freno es instalado demasiado estrechamente o liberado en completo.
5. Si el peso del coche es desequilibrado, lo hará causar un desigual estrés de la guía, los zapatos, eso conectará el auto y la guía. Como resultado, el zapato tendrá voluntad de frotar con la guía durante corriendo, afectando la equitación y comodidad.
6. Para un motor asíncrono, la abrasión o una incorrecta instalación de la caja de cambios puede también afectar la equitación y comodidad.
7. La resonancia es un carácter inherente de un sistema físico, relacionado con el material y la calidad de los componentes del sistema. Si está seguro de que la oscilación es causada por resonancia, reducir la resonancia por aumentando o decreciendo el auto peso o el contrapeso y añadiendo resonancia absorbentes en las conexiones de los componentes (por ejemplo, un lugar de goma frizada bajo el motor).

### 5.1.6 Configuración de contraseña

El NICE1000new proporciona la contraseña de protección. Aquí da un ejemplo de cambiando la contraseña a 12345 ("indica el dígito parpadeante"), como se muestra en la siguiente figura.

Cifra 5-6 Ejemplo de cambiar la contraseña



- Después tú estableces la contraseña del usuario (establezca FP-00 en un valor distinto de cero), el sistema requiere que el usuario autenticación de contraseña (la sistema pantallas "-----") cuando tú prensa PRG. En este caso, tú poder modificar el función código parámetros solo después entrando el contraseña correctamente.
- Para los parámetros de fábrica (grupo FF), también necesidad a ingresar el fábrica contraseña.
- Hacer no intentar a modificar el fábrica parámetros. Si estos parámetros son configurado incorrectamente, el sistema puede ser inestable o anormal.
- En la protección de contraseña desbloqueado estado, tú poder cambiar el contraseña en cualquier tiempo. El último aporte número voluntad ser el usuario contraseña.
- Si desea deshabilitar la función de protección de contraseña, ingrese el contraseña correcta y luego configure FP-00 en 0. Si FP-00 es a distinto de cero valor en encendido, el parámetros son Protegido por la contraseña.
- Recordar el contraseña tú conjunto. De lo contrario, el sistema no puedo ser desbloqueado

## 5.2 Aplicación del sistema

### 5.2.1 Emergencia Evacuación en Falla de energía

Los pasajeros pueden ser t atrapado en el coche si fuerza falla De repente sucede durante el uso del ascensor. La evacuación de emergencia función en fuerza falla es diseñado a resolver el problema.

El emergencia evacuación función es implementado en el siguiente dos modos:



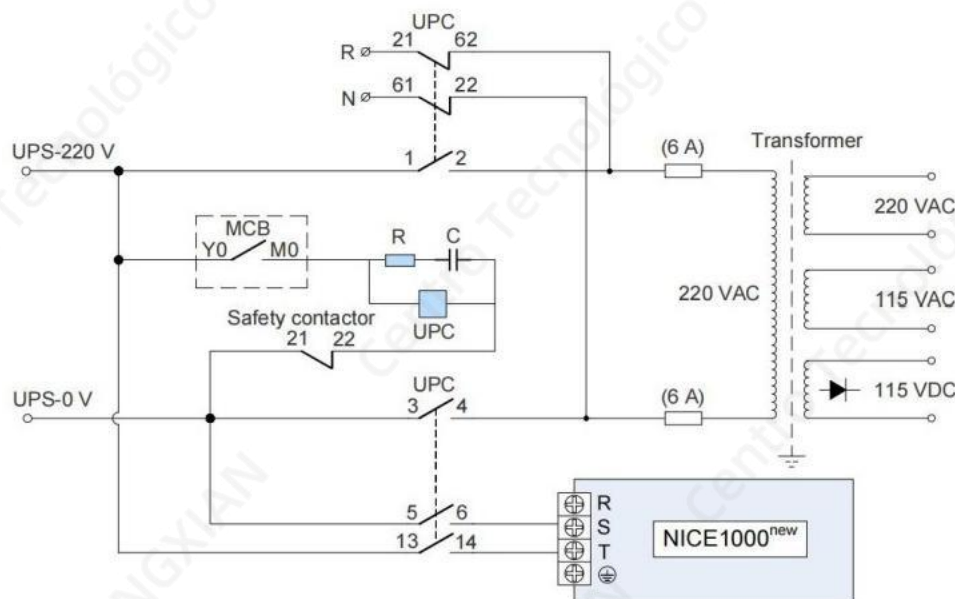
- Sistema de alimentación ininterrumpida (UPS)
- Automático de emergencia dispositivo de rescate Fuente de alimentación (ARD)
- Cortocircuito del estator PMSM

Los tres Los modos se describen en detalle. en lo siguiente parte.

### ■ Emergencia 220V Unión Postal Universal

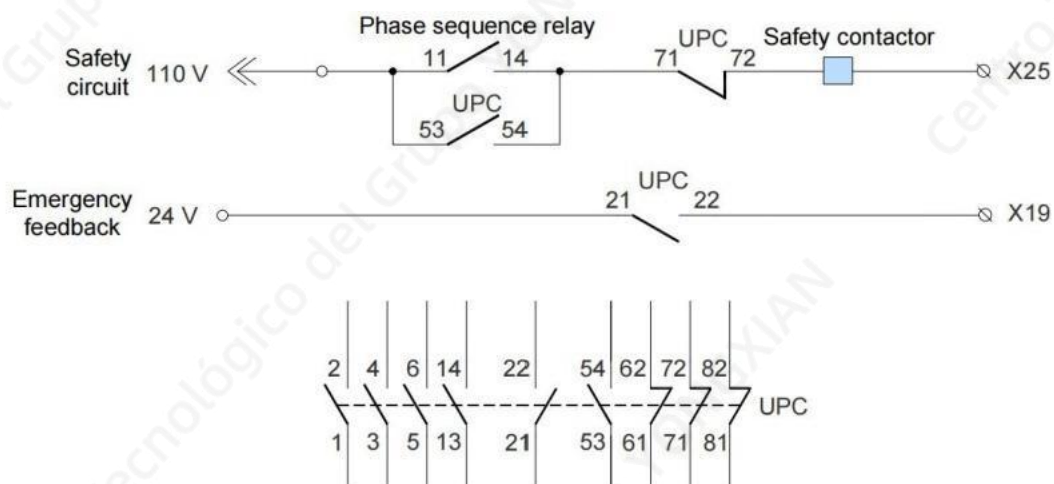
En este esquema, los 220 V Unión Postal Universal proporciona fuente de alimentación a la unidad principal y el conducir control Circuito. La siguiente figura muestra el circuito de emergencia de 220 V. Circuito UPS.

Figura 5-7 Emergencia 220V Circuito UPS



La siguiente figura muestra varios contactos de los contactores.

Figura 5-8 Varios contactos de los contactores



El Unión Postal Universal Se recomienda potencia en la siguiente mesa.

Tabla 5-3 Recomendado Potencia UPS para cada clase de potencia

Unión Postal Universal Fuerza	Potencia del controlador
1 kVA (700-800 W)	$P \leq 5,5 \text{ kW}$
2 kVA (1400-1600 W)	$5.5 \text{ kW} < P \leq 11$ kilovatios
3 kVA (2100-2400 W)	$15 \text{ kW} \leq P \leq 22$ kilovatios

La siguiente tabla enumera la configuración del relacionado parámetros.

Mesa 5-4 Parámetro configuración bajo el 220 V Unión Postal Universal esquema

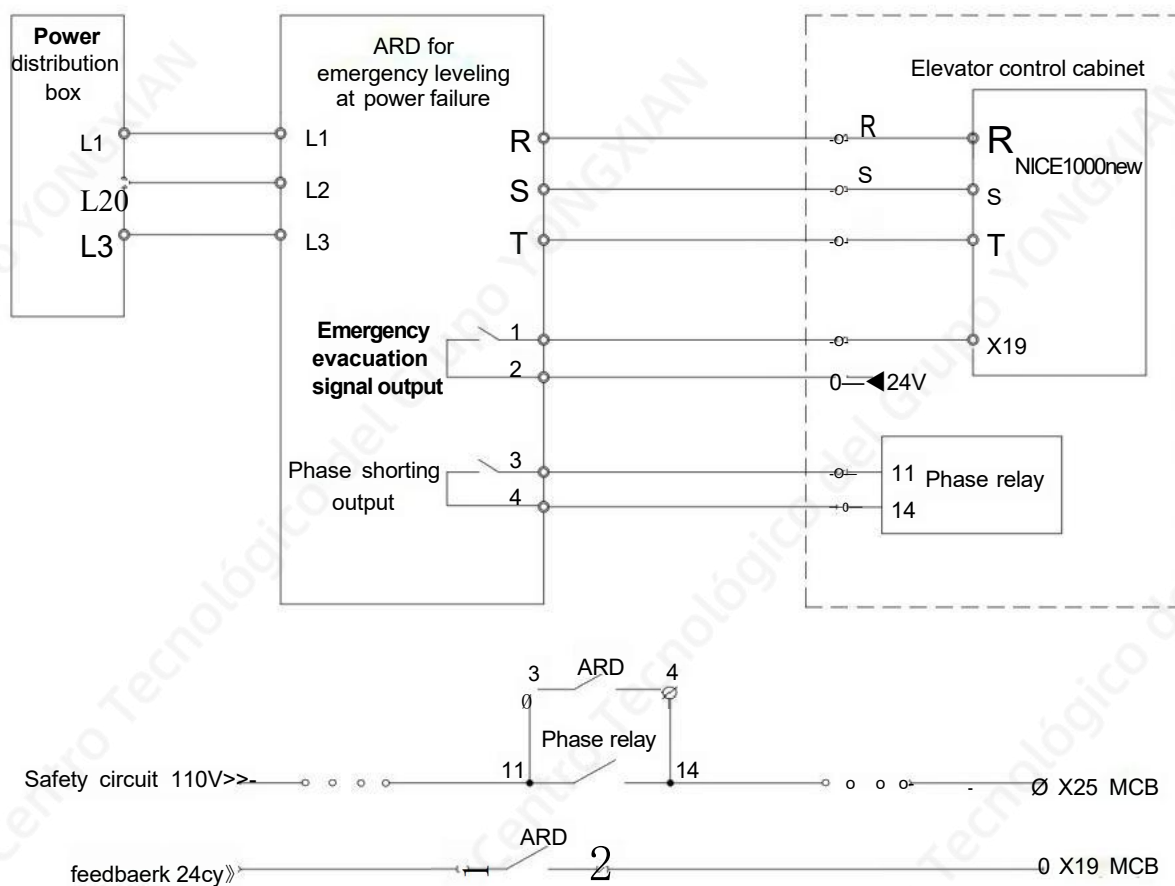
Función Código	Nombre del parámetro	Configuración
F6-72	Evacuación de emergencia traspuesta velocidad	0,010-0,630 EM
F6-73	Piso de estacionamiento de evacuación	0 a F6-01
F8-09	Operación de evacuación de emergencia velocidad en el poder falla	0.000 a F3-11
F3-18	Evacuación de emergencia aceleración tasa	0,100-1,300 m/s <sup>2</sup>
F8-10	Operación de evacuación de emergencia modo en el poder falla	0: Inválido 1: UPS 2: Alimentación por batería de 48 V suministrar
F5-19(X19)	Función X19 selección	33(UPS válido señal)
F7-00(Y0)	Función YO selección	32(Emergencia evacuación en fuerza falla)

#### ■ Emergencia ARD Fuerza Suministrar

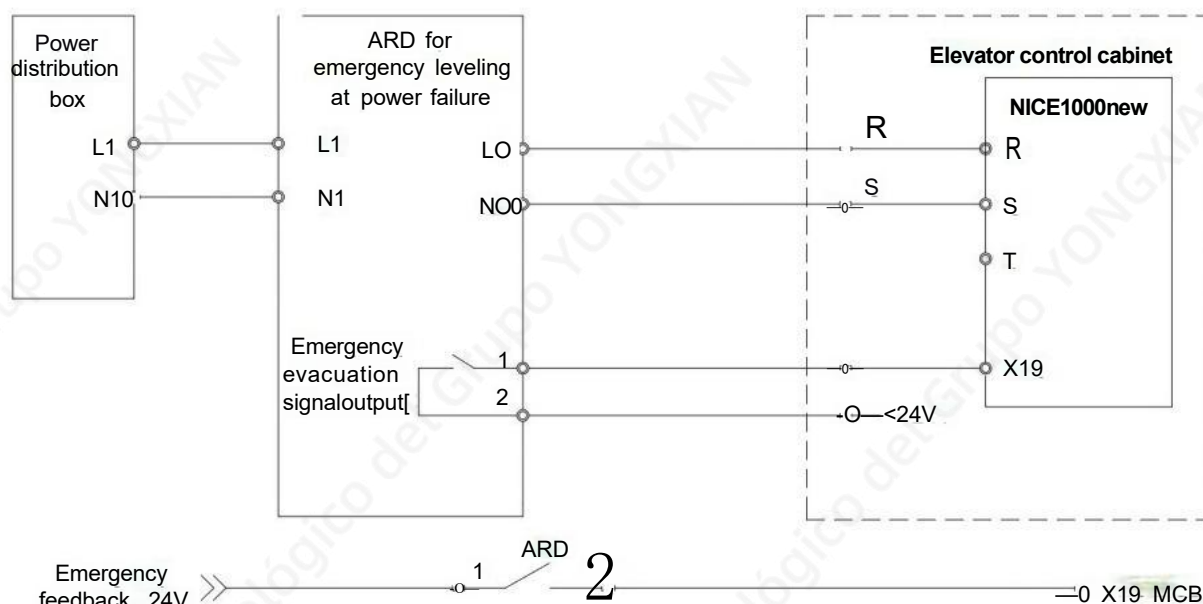
El ARD es a emergencia evacuación dispositivo con el ser reconocimiento y control funciones. Él es conectado entre el red eléctrica suministrar y el ascensor control gabinete. Cuando el red eléctrica suministrar es normal, es suministros fuerza a el ascensor. Cuando el red eléctrica suministrar es interrumpido, el Suministros ARD poder al circuito principal y control circuito.

La siguiente figura muestra el esquemático diagrama .

Cifra 5-9 Trifásico ARD de emergencia fuente de alimentación



Cifra 5-10 ARD de emergencia monofásica fuente de alimentación



El relacionado configuración y descripción es como sigue:

Seleccione el ARD con el salida nominal potencia igual a o más grande que el calificado motor fuerza.

El 380 V ARD salidas el s monofásico emergencia Voltaje entre el R y T fases al control gabinete. Tenga en cuenta que para SDR de otro marcas , las fases eso producción el voltaje de emergencia puede ser diferente .

Tabla 5-5 Configuración de parámetros bajo el esquema ARD

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango
F6-72	Evacuación de emergencia cambio de velocidad	0,010-0,630 EM
F6-73	Piso de estacionamiento de evacuación	0 a F6-01
F8-09	Operación de evacuación de emergencia velocidad en fuerza falla	0.000 a F3-11
F3-18	Tasa de aceleración de evacuación de emergencia	0,100-1,300 m/s <sup>2</sup>
F8-10	Modo de operación de evacuación de emergencia en fuerza falla	0: Inválido 1:UPS 2:48 V de potencia de batería suministrar
F5-19(X19)	Función X19 selección	33(UPS válido señal)

### ■ Cortocircuito PMSM Estator

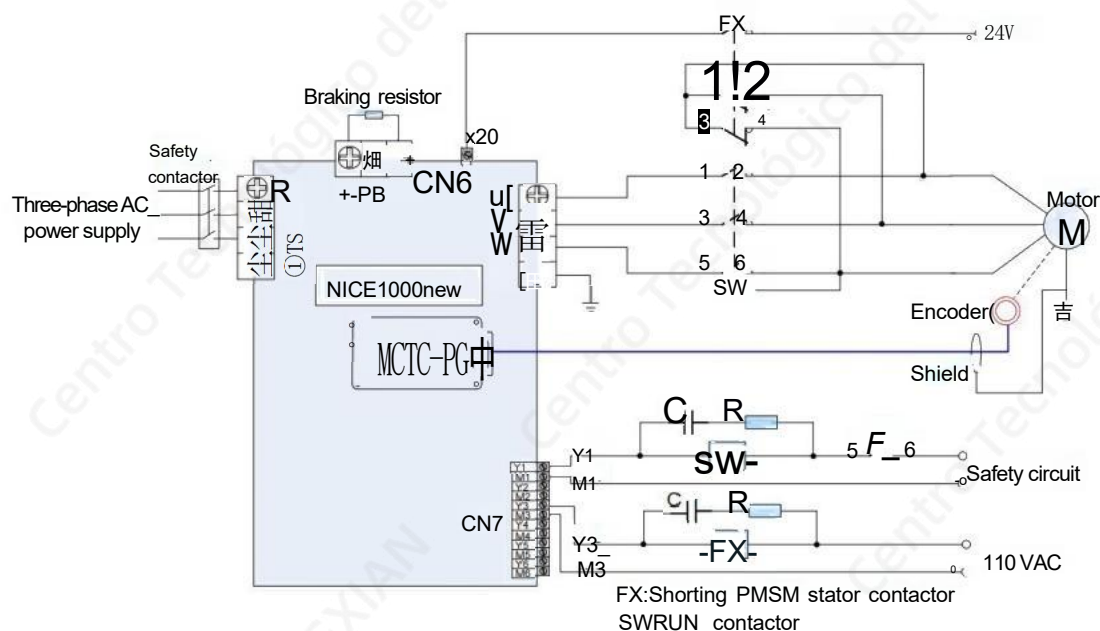
Venta corta de PMSM estator medio fases de cortocircuito UVW de El PMSM, que produce resistencia a restringir movimiento del ascensor coche. En campo aplicación, una NC auxiliar contacto es generalmente agregado a el NO contacto de el producción contactor a corto PMSM UVW fases Para lograr El efecto. Es factible en teoría, pero en la práctica puede provocar sobrecorriente. Pendiente a pobre calidad de el contactor y alambrado de añadiendo g el auxiliar contacto, el residual actual de el controlador es aún alto cuando el salidas UVW son en cortocircuito en anormal detener. Este resultados en una falla de sobrecorriente y puede dañar el controlador o motor.

De Inovance cortocircuito PMSM estator esquema requiere instalación de un independiente contactor para venta en corto de PMSM estator. El venta en corto de PMSM estator La función está implementada a través de el NC contacto de el relé. On el bobina circuito de el CORRER contactor, un NO contacto de el cortocircuito

PMSM estator contactor es conectado en serial, a asegurar eso producción cortocircuito hace no ocurrir cuando el ajuste de parámetros es incorrecto.

La siguiente figura muestra el cableado del independiente cortocircuito PMSM estator contactor.

Cifra 5-11 Cableado del posiciones cortas independientes Estator de PMSM contactor



El ajuste de parámetros en dicho cableado modo se describe en el siguiente mesa.

Tabla 5-6 Ajuste de parámetros bajo el cortocircuito Esquema del estator del PMSM

Función Código	Nombre del parámetro	Valor	Descripción
F5-20	Función X20 selección	7	Asignar X20 con el aporte "Venta corta de PMSM estator comentario".
F7-03	Función Y3 selección	05	Asignar Y3 con "Puesta en corto de PMSM" estator contactor".
FE-14	Función de ascensor selección 2	-	Bit10=0: contacto de salida NC Bit10=1: NO hay contacto de salida

Más detalles en el emergencia evacuación configuración son proporcionó en F6-69, como se indica en el siguiente mesa.

Tabla 5-7 Descripción de parámetros de F6-69

Poco	Función Descripción	Configuración binaria						Observaciones
Bit0	Dirección	0	Automáticame	0	Carga dirección determinar	1	Dirección de	Si el esfuerzo de torsión dirección es automáticamente



Bit1	determina el modo	0	nte calculador el dirección	1	(basado en carga célula datos o medio-carga señal)	0	más cercan o aterrizaj e piso	calculado,el no-celda de carga función debe ser activado, eso es,F8-01 es colocar a 2.
------	-------------------	---	-----------------------------	---	--	---	-------------------------------	--

Poco	Función Descripción	Configuración binaria		Observaciones
Bit2	Posición de parada	1	Parada en la base piso	-
		0	Parada en la parada más cercana aterrizaje piso	-
Bit4	Puesta en marcha compensación	1	Compensación del par de arranque válido en evacuación de emergencia en marcha	Cuando él es colocar eso el esfuerzo de torsión dirección es automáticamente calculado, permitir automático puesta en marcha esfuerzo de torsión compensación.
Bit8	Emergencia evacuación correr tiempo protección	1	Si el ascensor hace no llegar en el requerido Piso después de emergencia de los 50 evacuación correr tiempo,Err33 es reportado.	Este función es inválido cuando el función de traspuesta encima cortocircuito estator modo de frenado a unidad controladora es usado.
Bit10	Emergencia salida del zumbador	1	La salida del zumbador está activo durante Unión Postal Universal emergencia evacuación correr .	-
Bit12	Cortocircuito estator modo de frenado cambiado encima a controlador conducir	1	Habilitar la función de picazón en el interruptor encima el Cortocircuito del modo de frenado del estator a controlador conducir	-
Bit13	Modo de cortocircuito estator modo de frenado cambiado encima a controlador conducir	1	Velocidad configuración	Si el velocidad es aún más bajo que el valor colocar en F6-72 después de la ascensor es en cortocircuito estator r modo de frenado para 10s,el controlador comienza Conducir el ascensor.
		0	Tiempo configuración	Si el tiempo de el cortocircuito estator modo de frenado excede el tiempo colocar en F6-75,el controlador comienza a conducir el ascensor

Bit14	Emergencia evacuación salida modo	1	Salida a las puerta cerca límite	-
		0	Salida a las puerta abierto límite	-

Bit	Function Description	Binary Setting		Remarks
Bit15	Function selection of shorting stator braking mode	1	Enable this function	When this function is enabled, the setting of related function codes becomes effective.

### 5.2.2 Control paralelo de dos Ascensores

El NICE1000""soporta paralelo control de dos los elevadores, que son implementado por usando El puerto de comunicación CANbus para el intercambio y procesamiento de información entre los dos ascensores,mejora ascensor usar eficiencia.

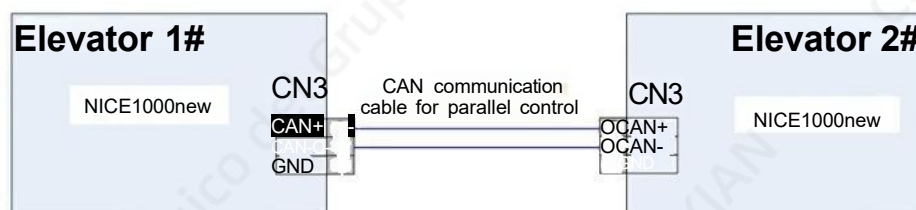
#### ■ Configuración de parámetros

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Configuración en Paralelo Control
Fd-03	Número de ascensores en paralelo modo de control	1-2	2
Fd-04	Ascensor No.	1-2	Maestro ascensor:1 Esclavo ascensor:2

#### ■ Cableado para comunicación de control en paralelo

Conectar el CN3 terminales de el controladores para el dos ascensores,como mostrado en el siguiente cifra.

Figure 5-12 Wiring for parallel control communication



#### ■ Función Descripción

Piso físico, en relación con el control NICE sistema,es definido por el instalación posición de la placa niveladora.La piso(tal como el suelo piso)en cual el más bajo arrasamiento lámina es instalado corresponde al piso físico 1.La parte superior piso físico es el acumulativo número de las placas niveladoras. En modo paralelo, los números de piso físicos del mismo piso para dos ascensores son coherente .

Si Las estructuras de piso de dos ascensores son diferentes, las físicas piso números debería comenzar con el piso con La posición más baja.La física pisos en el superpuesto área de el dos ascensores son el Lo mismo. Incluso si un ascensor ¿ no te detienes? a piso en el

superpuesto área, a Se debe instalar una placa niveladora allí. Puede hacer que el ascensor no se detenga. en el suelo por Configuración de pisos de servicio.

Cuando dos ascensores están en modo paralelo, la llamada de sala y auto llamar alambrado y configuración debería realizarse de acuerdo con físico Pisos.Paralelos correr poder ser implementado solo cuando el sala llamar y auto llamar configuración para uno ascensor es el mismo como eso para el otro ascensor en términos de el mismo piso.

#### Note

En paralelo modo, el arriba piso(F6-00) y abajo piso( F6-01) de los ascensores debería ser Conjunto basado en pisos físicos correspondientes.

Supongamos que hay dos ascensores. en paralelo modo. Ascensor 1 Detenerse en piso B1, piso 1, piso 2, y piso 3, mientras el ascensor 2 Paradas en el piso 1, piso 3 y piso 4. Ahora, necesitas colocar relacionado parámetros de acuerdo a el siguiente mesa.

Mesa 5-8 Parámetro y DIRECCIÓN configuración de dos ascensores

		Ascensor 1		Ascensor 2	
Número de ascensores en paralelo modo (Fd-03)		2		2	
Ascensor No.(Fd-04)		1		2	
Actual piso	Físico piso	Sala llamar aporte	Salón c todo mostrar	Sala llamar aporte	Sala llamar mostrar
B1	1	Terminal L piso 1	FE-01=1101		
1	2	Terminal L piso 2	FE-02=1901	Terminal L piso 2	FE-02=1901
2	3	Terminal L piso 3	FE-03=1902	Piso sin parar pero Se requiere placa niveladora	FE-03=1902
3	4	Terminal L piso 4	FE-04=1903	Terminal L piso 4	FE-04=1903
4	5	-	-	Terminal L piso 5	FE-05=1904
Abajo piso (F6-01)		1		2	
Arriba piso (F6-00)		4		5	
Servicio piso(F6-05)		65535		65531(no Parar en físico piso 3)	

### 5.2.3 Opuesto Control de puertas

El NICE1000new admite cuatro controles de puertas opuestos modos: modo 1, modo 2, modo 3, y modo 4, como se describe a continuación mesa.

Mesa 5-9 Opuesto puerta control modos y parámetro configuración

Opuesto Puerta Control Modo	Modo Descripción	Descripción de la función	Apoyado Pisos
Modo 1: Fb-01=0	Simultáneo control	El frente puerta y atrás puerta hechos Simultáneamente a la llegada al salón llamadas y auto llamadas.	≤8(estándar) ≤16(después extensión)



6

## Tabla de códigos de función

---

Opuesto Puerta Control Modo	Modo Descripción	Descripción de la función	Apoyado Pisos
Modo 2: Fb- 01=1	Sala llamar independient e, auto llamar simultáneo	La puerta correspondiente abre al llegada al salón llamadas de este puerta El frente puerta y atrás puerta acto simultáneamente a la llegada para auto llamadas	$\leq 4$ (estándar) $\leq 8$ (después de la extensión)
Modo 3: Fb- 01=2	Sala llamar independiente, auto llamar manual control	Hay dos métodos disponible a permitir modo 3. Método 1: F6-64 Bit4 (Apertura solo uno puerta de opuesto puertas bajo manual control=1,DI con función 46 "Soltero/ Selección de doble puerta "inactiva" en este caso. A.La puerta de entrada abre al llegada para El pasillo llama desde el frente puerta,y el Puerta trasera se abre sobre llegada para sala llamadas de el atrás puerta. B.Por defecto, la parte frontal puerta se abre sobre llegada al para llamadas de coche.Si el DI con función 31 "Puerta 2 selección señal"es activo, La puerta trasera se abre al llegada para auto llamadas. Método 2: usar DI con función 46 "Puerta simple/doble selección"(F6-64 Bit4=0) A.DI inactivo (cantar puerta control):s ame como método 1 B.DI activo (puerta doble control):mismo como modo 2	$\leq 4$ (estándar) $\leq 8$ (después de la extensión)
Modo 4: Fb- 01=3	Sala llamar independient e, auto llamar independiente	La puerta correspondiente abre al Una llegada para los pasillos llama y auto llamadas de este puerta.	$\leq 4$ (estándar) $\leq 8$ (después de la extensión)

---

**Note**


---

- En el fuego emergencia y ascensor cerrar estado, el opuesto puerta está bajo simultáneo control bastante que independiente control .
  - En cualquier modo,si el puerta máquina controlador hace no trabajar en a cierto piso ,el puerta hace no abierto después llegada de el ascensor.
  - En cualquier modo,si el puerta máquina controladores de ambos el frente y atrás puertas trabajar pero "Atrás puerta La entrada prohibida es activo,la espalda puerta no abre
  - En cualquier modo,cuando cualquier puerta cerca botón aporte en el auto es activo, ambos el frente puerta y atrás puerta cerrada.
  - "Sencillo/Doble puerta La entrada de selección es válido sólo en modo 3,y el El ascensor está en doble puerta servicio estado.De lo contrario, el ascensor está en soltero puerta servicio estado.
-



## Capítulo 6 Función Tabla de códigos

### 6.1 Función Código Descripción

1. Allí son a total de 17 función código grupos, cada uno de cual incluye varios función Códigos . Los códigos de función adoptan el menú de tres niveles. El código de función grupo número es Nivel I menú; el código de función número i s Nivel II menú; la configuración del código de función es Nivel III menú.

2. El significado de cada columna en la tabla de códigos de función es como sigue:

Código de función	Indica el función código número.
Parámetro Nombre	Indica el parámetro nombre de el función código.
Configuración Rango	Indica el rango de ajuste de el parámetro.
Por defecto	Indica el valor predeterminado configuración de el parámetro en fábrica.
Unidad	Indica la unidad de medida de el parámetro.
Propiedad	Indica si el parámetro se puede modificar (incluido el modificación condiciones)

La propiedad de modificación de los parámetros incluye tres tipos, descritos como Sigue s:

" ☆ ": El parámetro puede ser modificado cuando el controlador está en cualquiera de los dos detener o correr estado. " ★ ": El El parámetro no puede ser modificado cuando el controlador está en el correr estado.

" ● ": El parámetro es el de hecho valor medido y no puedo ser modificado.

El sistema automáticamente restringe el modificación propiedad de todos parámetros a prevenir Funcionamiento defectuoso.

### 6.2 Código de función Grupos

En el operación panel, presior  y entonces  o  , y tú poder vista el

Grupos de códigos de función s. Los grupos de códigos de función se clasifican como sigue:

F0	Parámetros básicos	F9	Tiempo parámetros
F1	Parámetros del motor	FA	Teclado parámetros de configuración
F2	Parámetros de control vectorial	Pensión completa	Parámetros de función de la puerta
F3	Correr parámetros de control	FC	Función de protección parámetros

F4	Piso parámetros	Fd	Comunicación parámetros
F5	Aporte parámetros de terminal	EF	Función de ascensor parámetros

F6	Básico parámetros del ascensor	FF	Fábrica parámetros
F7	Producción parámetros de terminal	FP	Usuario parámetros
F8	Función mejorada parámetros	Es	Ajuste de nivelación parámetros

### 6.3 Función Tabla de códigos

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
Grupo F0: Básico Parámetros					
F0-00	Modo de control	0: Control vectorial sin sensores (SVC) 1: Control vectorial de bucle cerrado (CLVC) 2: Voltaje/Frecuencia (V/F) control	1	-	★
F0-01	Dominio fuente selección	0: Panel de operaciones control 1: Distancia control	1	-	★
F0-02	Correr velocidad bajo control del panel de operación	0.050 a F0-04	0.050	EM	☆
F0-03	Carrera máxima velocidad	0.250 a F0-04	0.480	EM	★
F0-04	Ascensor clasificado velocidad	0,200-1,750	0.500	EM	★
F0-05	Frecuencia máxima	F1-04 hasta 99.00	50.00	Hz	★
F0-06	Frecuencia portadora	0,5-16,0	6.0	kHz	★
Grupo F1: Motor Parámetros					
F1-00	Codificador tipo	0: pecado/coseno codificador absoluto codificador 1: UVW codificador 2: AB incremental codificador (para asincrónico motor)	0	-	★
F1-01	Potencia nominal del motor	0,7-75,0	Modelo dependiente	kilovatios	★
F1-02	Tensión nominal del motor	0-440	Modelo dependiente	V	★
F1-03	Motor nominal actual	0,00-655,00	Modelo dependiente	A	★
F1-04	Frecuencia nominal del motor	0,00-99,00	Modelo dependiente	Hz	★

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unida d	Propieda d
F1-05	Motor nominal rotacional velocidad	0-3000	Modelo dependient e	RPM	★
F1-06	Codificador ángulo inicial (sincrónico motor)	0,0-359,9	0	Grado (°)	★
F1-07	Ángulo del codificador al apagarse (sincrónico motor)	0,0-359,9	0	Grado (°)	★
F1-08	motor síncrono modo de cableado	0-15	0		★
F1-09	Filtro de corriente tiempo (sincrónico motor)	0-3	0		★
F1-10	Verificación del codificador selección	0-65535	0	-	★
F1-11	Modo de ajuste automático	0: Sin operación 1: Con carga autoajuste 2: Ajuste automático sin carga 3: Eje autoajuste 1 4: Ajuste automático del eje 2	0	-	★
F1-12	Pulsos del codificador por revolución	0-10000	1024	PPR	★
F1-13	Rotura del cable del codificador detección tiempo	0-10.0 (Detección desactivado cuando valor menor que 0,5 s)	1.0	S	★
F1-14	Resistencia del estator (asincrónico motor)	0.000-30.000	Modelo dependient e	Ω	★
F1-15	Resistencia del rotor (asincrónico motor)	0.000-30.000	Modelo dependient e	Ω	★
F1-16	Fuga inductancia (asincrónico motor)	0,00-300,00	Modelo dependient e	mH	★
F1-17	Mutual inductancia (asincrónico motor)	0,1-3000,0	Modelo dependient e	mH	★
F1-18	Corriente magnetizante (asincrónico motor)	0,01-300,00	Modelo dependient e	A	★
F1-19	Eje Q inductancia (esfuerzo de torsión)	0,00-650,00	3.00	mH	★
F1-20	Eje D inductancia (excitación)	0,00-650,00	3.00	mH	★
F1-21	Campo electromagnético	0-65535	0	-	★

	posterior				
F1-25	Motor tipo	0: Motor asíncrono 1: Sincrónico motor	1		★

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unida d	Propieda d
Grupo F 2: Vector Control Parámetros					
F2-00	Velocidad bucle proporcional ganar KP1	0-100	40	-	★
F2-01	Velocidad bucle integral tiempo TI1	0,01-10,00	0.60	S	★
F2-02	Frecuencia de conmutación 1	0.00 a F2-05	2.00	Hz	★
F2-03	Velocidad bucle ganancia proporcional KP2	0-100	35	-	★
F2-04	Velocidad bucle integral tiempo TI2	0,01-10,00	0.80	S	★
F2-05	Frecuencia de conmutación 2	F2-02 a F0-05	5.00	Hz	★
F2-06	Actual bucle KP1 (esfuerzo de torsión)	10-500	60	%	★
F2-07	Actual bucle KI1 (esfuerzo de torsión)	10-500	30	%	★
F2-08	Esfuerzo de torsión superior límite	0.0-200.0	150.0	%	★
F2-10	Ascensor en funcionamiento dirección	0: Dirección sin cambios 1: Dirección invertido	0	-	★
F2-11	Cero servo actual coeficiente	0,20-50,0	15	%	★
F2-12	Cero servo velocidad bucle KP	0,00-2,00	0.5	-	★
F2-13	Cero servo velocidad bucle KI	0,00-2,00	0.6	-	★
F2-16	Aceleración del par tiempo	1-500	1	EM	★
F2-17	Desaceleración del par tiempo	1-500	350	EM	★
F2-18	Aceleración de startups tiempo	0.000-1.500	0.000	S	★
Grupo F3: Parámetro de control de ejecución					
F3-00	Puesta en marcha velocidad	0,000-0,030	0.000	EM	★
F3-01	Holding de empresas emergentes tiempo	0,000-0,500	0.000	S	★



F3-02	Tasa de aceleración	0,200-0,800	0.300	m/s <sup>2</sup>	★
F3-03	Inicio de aceleración idiota tiempo	0.300-4.000	2.500	S	★
F3-04	Fin de la aceleración idiota tiempo	0.300-4.000	2.500	S	★

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
F3-05	Desaceleración tasa	0,200-0,800	0.300	m/s <sup>2</sup>	★
F3-06	Fin de la desaceleración idiota tiempo	0.300-4.000	2.500	S	★
F3-07	Inicio de desaceleración idiota tiempo	0.300-4.000	2.500	S	★
F3-08	Desaceleración especial tasa	0,200-2,000	0.500	m/s <sup>2</sup>	★
F3-09	Predeceleración distancia	0-90.0	0.0	mm	★
F3-10	Renivelación velocidad	0,000-0,080	0.040	EM	★
F3-11	Inspección velocidad	0,100-0,500	0.250	EM	★
F3-12	Posición de arriba lento- abajo	0.000-300.00	0.00	metro	★
F3-13	Posición de abajo lento-abajo	0.000-300.00	0.00	metro	★
F3-14	Velocidad cero control tiempo en puesta en marcha	0.000-1.000	0.200	S	★
F3-15	Liberación del freno demora	0.000-2.000	0.600	S	★
F3-16	Velocidad cero control tiempo en fin	0.000-1.000	0.300	S	★
F3-17	Renivelación a baja velocidad	0.080 a F3-11	0.100	EM	★
F3-18	Tasa de aceleración a evacuación de emergencia	0,100-1,300	0.300	m/s <sup>2</sup>	★
Grupo F4: Parámetros del suelo					
F4-00	Arrasamiento ajuste	0-60	30	mm	★
F4-01	Actual piso	F6-01 a F6-00	1	-	★
F4-02	Byte alto de actual posición del suelo	0-65535	1	Legumbres	•
F4-03	Byte bajo de actual posición del suelo	0-65535	34464	Legumbres	•
F4-04	Longitud 1 de arrasamiento lámina	0-65535	0	Legumbres	★
F4-05	Longitud 2 de arrasamiento lámina	0-65535	0	Legumbres	★

F4-06	Byte alto de piso altura 1	0-65535	0	Legumbres	★
F4-07	Byte bajo de piso altura 1	0-65535	0	Legumbres	★
F4-08	Byte alto de piso altura 2	0-65535	0	Legumbres	★

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
F4-09	Byte bajo de piso altura 2	0-65535	0	Legumbres	★
F4-10	Byte alto de piso altura 3	0-65535	0	Legumbres	★
F4-11	Byte bajo de piso altura 3	0-65535	0	Legumbres	★
F4-12	Byte alto de piso altura 4	0-65535	0	Legumbres	★
F4-13	Byte bajo de piso altura 4	0-65535	0	Legumbres	★
F4-14	Byte alto de piso altura 5	0-65535	0	Legumbres	★
F4-15	Byte bajo de piso altura 5	0-65535	0	Legumbres	★
F4-16	Byte alto de piso altura 6	0-65535	0	Legumbres	★
F4-17	Byte bajo de piso altura 6	0-65535	0	Legumbres	★
F4-18	Byte alto de piso altura 7	0-65535	0	Legumbres	★
F4-19	Byte bajo de piso altura 7	0-65535	0	Legumbres	★
F4-20	Byte alto de piso altura 8	0-65535	0	Legumbres	★
F4-21	Byte bajo de piso altura 8	0-65535	0	Legumbres	★
F4-22	Byte alto de piso altura 9	0-65535	0	Legumbres	★
F4-23	Byte bajo de piso altura 9	0-65535	0	Legumbres	★
F4-24	Byte alto de piso altura 10	0-65535	0	Legumbres	★

F4-25	Byte bajo de piso altura 10	0-65535	0	Legumbres	★
F4-26	Byte alto de piso altura 11	0-65535	0	Legumbres	★
F4-27	Byte bajo de piso altura 11	0-65535	0	Legumbres	★
F4-28	Byte alto de piso altura 12	0-65535	0	Legumbres	★
F4-29	Byte bajo de piso altura 12	0-65535	0	Legumbres	★

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
F4-30	Byte alto de piso altura 13	0-65535	0	Legumbres	★
F4-31	Byte bajo de piso altura 13	0-65535	0	Legumbres	★
F4-32	Byte alto de piso altura 14	0-65535	0	Legumbres	★
F4-33	Byte bajo de piso altura 14	0-65535	0	Legumbres	★
F4-34	Byte alto de piso altura 15	0-65535	0	Legumbres	★
F4-35	Byte bajo de piso altura 15	0-65535	0	Legumbres	★
<b>Grupo F 5: Entrada Terminal Parámetros</b>					
F5-00	Asistente/Automático conmutación tiempo	3-200	3	S	★
F5-01	Función X1 selección	1-99:NO entrada,101-199:NC aporte 00: Inválido 01:Nivelación 1 señal	03	-	★
F5-02	Función X2 selección	02:Nivelación 2 señal 03:Puerta zona señal 04:Contactor de RUN comentario señal	104	-	★
F5-03	Función X3 selección	05: Recorrido del freno cambiar comentario señal 1 06: Recorrido del freno cambiar comentario señal 1	105		★
F5-04	Función X4 selección	07: Venta corta de PMSM estator contactor comentario señal	109		★

F5-05	Función X5 selección	08:Puerta de cortocircuito cerrar circuito retroalimentación del contactor 09:Inspección señal	10	-	★
F5-06	Función X6 selección	10: Inspección arriba señal al 11: Inspección abajo señal 12:Primero fuego emergencia señal (A ser continuado)	11	-	★

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unida d	Propieda d
F5-07	Función X7 selección	13:Reservado 14: Ascensor cerrar señal 15:Arriba límite señal	12	-	★
F5-08	Función X8 selección	16:Abajo límite señal 17:Arriba desacelerar señal 18:Abajo desacelerar señal	14	-	★
F5-09	Función X9 selección	19:Sobrecarga señal 20: Carga completa señal 21: Parada de emergencia (seguridad señal de retroalimentación	115	-	★
F5-10	Función X10 selección	22:Puerta 1 abierto límite señal 23:Puerta 2 abierto límite señal	116	-	★
F5-11	Función X11 selección	24:Puerta 1 cerca límite señal 25:Puerta 2 cerca límite señal	117	-	★
F5-12	Función X12 selección	26:Máquina de puerta 1 luz cortina señal 27:Máquina de puerta 2 luz cortina señal	118	-	★
F5-13	Función X13 selección	28:Asistente señal 29:Direct viaje de placer señal 30:Dirección cambiar señal	119	-	★
F5-14	Función X14 selección	31: Carrera independiente señal 31:Puerta 2 selección señal 33:UPS válido señal	22	-	★
F5-15	Función X15 selección	34:Botón de apertura de puerta 35:Puerta cerrada botón 36:Seguridad circuito	126	-	★
F5-16	Función X16 selección	37:Puerta cerrar circuito 1 38:Puerta cerrar circuito 2 39:Media carga señal	28	-	★
F5-17	Función X17 selección	40:Motor sobrecalentar señal 41:Máquina de puerta 1 seguridad borde señal	30	-	★

F5-18	Función X18 selección	42:Máquina de puerta 2 seguridad borde señal 43:Terremoto señal	124		★
F5-19	Función X19 selección	44:Puerta trasera prohibido señal	00		★
F5-20	Función X20 selección	(A ser continuado)	00		★

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unida d	Propieda d
F5-21	Función X21 selección	45:Carga ligera señal 46:Puerta simple/doble selección	00		★
F5-22	Función X22 selección	47: Emergencia de incendio piso conmutación señal 48: Virtual piso aporte	00		★
F5-23	Función X23 selección	49:Interruptor de bombero señal	00		★
F5-24	Función X24 selección	50: Recorrido del freno cambiar comentario señal 1 51-99:Reservado  (Fin)	00		★
F5-25	X25 de mayor voltaje función de entrada seleccionar io n	00-99	01		★
F5-26	X26 de mayor voltaje función de entrada selección		02		★
F5-27	X27 de mayor voltaje función de entrada seleccionar io n		03		★
F5-28	Estado terminal pantalla 1				•
F5-29	Estado terminal pantalla 2				•
F5-30	E/S de piso Terminal estado mostrar 1				•
F5-31	Piso Botón de E/S estado mostrar 2		-		•

## Grupo F 6: Básico Ascensor Parámetros

F6-00	Piso superior de el ascensor	F6-01 a 16	5		★
F6-01	Abajo piso de el ascensor	1 a F6-00	1		★
F6-02	Aparcamiento piso	F6-01 a F6-00	1		★
F6-03	Emergencia de incendio	F6-01 a F6-00	1		★



	piso 1				
F6-04	Ascensor piso de bloqueo	F6-01 a F6-00	1		★
F6-05	Servicio pisos	0-65535 0: No responde 1: Responder	65535		★
F6-06	Función de ascensor control 1	0-65535	0		★
F6-07	Función de ascensor control 2	0-65535	0		★
F6-08	Flecha parpadeante intervalo	0-5.0	1		★

Función Código	Parámetro Nombre	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F6-09	Aleatorio prueba veces	0-60000	0		★
F6-10	Función de prueba selección	Bit0: Llamada de sala prohibido Bit1: Puerta abierta prohibido Bit2: Prohibición de sobrecarga Bit3: Límite prohibido	0		★
F6-11	Función L1 selección	00: Inválido 200-399	201		★
F6-12	Función L2 selección		202		★
F6-13	Función L3 selección		203		★
F6-14	Función L4 selección		00		★
F6-15	Función L5 selección		211		★
F6-16	Función L6 selección		212		★
F6-17	Función L7 selección		213		★
F6-18	Función L8 selección		214		★
F6-19	Función L9 selección		215		★
F6-20	Función L10 selección		00		★
F6-21	Función L11 selección		00		★
F6-22	Función L12 selección		00		★
F6-23	Función L13 selección		231		★
F6-24	Función L14 selección		232		★
F6-25	Función L15 selección		233		★
F6-26	Función L16 selección		234		★
F6-27	Función L17 selección		252		★
F6-28	Función L18 selección		253		★
F6-29	Función L19 selección		254		★
F6-30	Función L20 selección		255		★
F6-31	Función L21 selección		00		★
F6-32	Función L22 selección		00		★

F6-33	Función L23 selección		00		★
F6-34	Función L24 selección		00		★
F6-35	Función L25 selección		00		★
F6-36	Función L26 selección		00		★
F6-37	Función L27 selección		00		★
F6-38	Función L28 selección		00		★
F6-39	Función L29 selección		00		★
F6-40	Función L30 selección		00		★

Función Código	Parámetro Nombre	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F6-41	Función L31 selección	00: Inválido 200-399	00		★
F6-42	Función L32 selección		00		★
F6-43	Función L33 selección		00		★
F6-44	Función L34 selección		00		★
F6-45	Función L35 selección		00		★
F6-46	Función L36 selección		00		★
F6-47	Función L37 selección		00		★
F6-48	Función L38 selección		00		★
F6-49	Función L39 selección		00		★
F6-50	Función L40 selección		00		★
F6-51	Función L41 selección		00		★
F6-52	Función L42 selección		00		★
F6-53	Función L43 selección		00		★
F6-54	Función L44 selección		00		★
F6-55	Función L45 selección		00		★
F6-56	Función L46 selección		00		★
F6-57	Función L47 selección		00		★
F6-58	Función L48 selección		00		★
F6-59	Función L49 selección		00		★
F6-60	Función L50 selección		00		★
F6-61	Arrasamiento retardo del sensor	10-50	14	EM	★
F6-62	Tiempo intervalo de m aleatorio correr	0-1000	3	S	☆
F6-63	Reservado				-
F6-64	Programa control selección 1	0-65535	0		★
F6-65	Programa control selección 2	0-65535	0		★

F6-66	Programa control selección 3	0-65535	0		★
F6-67	Función de asistente selección	0-65535	128		★
F6-68	Fuego emergencia función selección	0-65535	<b>16456</b>		★
F6-69	Evacuación de emergencia función selección	0-65535	0		★
F6-71	Reservado	-			-

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F6-72	Evacuación de emergencia traspuesta velocidad	0,010-0,630	0.010	EM	★
F6-73	Estacionamiento de evacuación piso	0 a F6-00	0		★
F6-74	Avance parpadeante tiempo	0.0-15.0	1	S	☆
F6-75	Espera tiempo para cambio de cortocircuito del estator frenado g modo a controlador conducir	0.0-45.0	20.0	S	☆
Grupo F7: Terminal de salidaers Parábola					
F7-00	Función YO selección	Y0 designado para función 32 "emergencia evacuación en fuerza falla"	00		★
F7-01	Función Y1 selección	Rango: 00-05 o 32 00: Inválido 01: CORRE contactor producción	01		★
F7-02	Función Y2 selección	02:Freno contactor control 03: Arranque de mayor voltaje de freno	02		★
F7-03	Función Y3 selección	04: Lámpara/Ventilador en funcionamiento 05: Venta corta de PMSM estator contactor	04		★
F7-04	Función Y4 selección	06-99 00: Inválido 06:Puerta 1 abierto producción	00		★
F7-05	Función Y5 selección	07:Puerta 1 cerca producción 08:Puerta 2 abierto producción	00		★
F7-06	Función Y6 selección	09:Puerta 2 cerca producción 10:Bajo 7 segmentos a mostrar producción	06		★

F7-07	Función Y7 selección	11:Bajo segmento b de 7 segmentos mostrar producción	07		★
F7-08	Función Y8 selección	12:Bajo 7 segmentos do mostrar producción 13:Bajo 7 segmentos d mostrar producción (A ser continuado)	08		★

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
F7-09	Función Y9 selección	14:Bajo 7 segmentos mi mostrar producción	09		★
F7-10	Función Y10 selección	15:Bajo 7 segmentos F mostrar producción	10		★
F7-11	Función Y11 selección	16:Bajo 7 segmentos gramo mostrar producción 17:Arriba flecha mostrar producción	11		★
F7-12	Función Y12 selección	18:Abajo flecha producción 19:Signo menos mostrar producción 20:Regreso a la base piso en fuego emergencia	12		★
F7-13	Función Y13 selección	21: Zumbador producción 22:Sobrecarga producción	13		★
F7-14	Función Y14 selección	23: Llegada gong producción 24: Carga completa producción	00		★
F7-15	Función Y15 selección	25:Inspección producción 26: Ventilador/Lámpara producción 2	00		★
F7-16	Función Y16 selección	27:Puerta de cortocircuito cerrar circuito contactor producción 28:BCD/Código Gray/7-segmento bit alto producción	25		★
F7-17	Función Y17 selección	29:Controlador funcionando normalmente producción 30:Eléctrico cerrar producción	17		★
F7-18	Función Y18 selección	31:Reservado 32:Emergencia evacuación en fuerza falla	18		★
F7-19	Función Y19 selección	33:Forzado puerta cerca 1 34:Forzado puerta cerca 2 35:Defectuoso estado	19		★
F7-20	Función Y20 selección	36:Arriba señal 37:Esterilización médica producción	20		★
F7-21	Función Y21 selección	38:Zona sin puerta detener producción 39: No servicio salida de estado 40:Reservado 41: Segmento 7 alto a	21		★

F7-22	Función Y22 selección	mostrar producción 42: Si agudo de 7 segmentos mostrar producción	22		★
F7-23	Función Y23 selección	(A ser continuado)	00		★



Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unida d	Propieda d
F7-24	Función Y24 selección	43: Segmento 7 alto do mostrar producción 44: 7 segmentos altos d mostrar producción	00	-	★
F7-25	Función Y25 selección	45: 7 segmentos altos mi mostrar producción 46: Segmento 7 alto F mostrar producción	00	-	★
F7-26	Función Y26 selección	47: Segmento 7 alto gramo mostrar producción 48-99:Reservado	00	-	★
F7-27	Función Y27 selección	(Fin)	00	-	★
Grupo F8: Parámetros de función mejorados					
F8-00	Cargar para carga célula auto - sintonización	0-100	0	%	★
F8-01	Selección previa del par	0:Pre-par inválido 1:Carga pre-par de celda compensación 2:Automático pre-par compensación	0	-	★
F8-02	Pre-torque compensar	0.0-100.0	50.0	%	★
F8-03	Conducir ganar	0,00-2,00	0.60	-	★
F8-04	Freno ganar	0,00-2,00	0.60	-	★
F8-05	Actual auto carga	0-255	0	-	●
F8-06	Coche sin carga carga	0-255	0	-	★
F8-07	Coche a plena carga carga	0-255	100	-	★
F8-08	Carga célula aporte selección	0:MCB digital muestreo 1:MCB cosa análoga muestreo	0	-	☆
F8-09	Evacuación de emergencia operación velocidad en fuerza falla	0.000 a F3-11	0.050	EM	★
F8-10	Evacuación de emergencia operación modo en fuerza falla	0:Motor no correr 1:UPS 2:48 V de potencia de batería suministrar	0	-	★
F8-11	Aplicar freno demora	0,200-1,500	0.200	S	★
F8-12	Emergencia de incendio piso 2	0 a F6-00	0	-	★

Función Código	Parámetro Nombre	Configuración Rango	Por defecto	Unida d	Propieda d
F8-13	Función anti-molestias	Bit0: Deshabilitado Bit1: Juzgado por cortina de luz Bit 2: Juzgado por carga ligera señal	0		☆
Grupo F9: Tiempo Parámetros					
F9-00	Inactivo tiempo antes regresando a la base piso	1-240 0: Inválido	10	mín.	☆
F9-01	Tiempo para admirador y lámpara ser transformado apagado	1-240 0: Ventilador y lámpara siempre EN	2	mín.	☆
F9-02	Tiempo de funcionamiento del motor límite	0-45 Inválido si menor que 3 segundos	45	S	★
F9-03	Carrera acumulativa tiempo	0-65535	0	h	●
F9-04	Reservado	-	-	-	
F9-05	Byte alto de correr veces	0-9999 1 indicando real correr veces 10000	0		●
F9-06	Byte bajo o corriendo veces	0-9999	0	-	●
Grupo FA : Teclado Configuración Parámetros					
FA-00	Reservado	-	-	-	
FA-01	Mostrar en marcha estado	1-65535	65535		☆
FA-02	Mostrar en detener estado	1-65535	65535	-	☆
FA-03	Actual codificador ángulo	0,0-359,9	0.0	Grado (°)	●
FA-04	Reservado	-	-	-	
FA-05	Placa de control software (ZK)	0-65535	0		●
FA-06	Placa de accionamiento software (DSP)	0-65535	0	-	●
FA-06	Temperatura del disipador de calor	0-100	0	°C	●
FA-08	Controlador modelo		1000	-	●
FA-09	Reservado	-			
FA-10	Reservado				
FA-11	Pre-torque actual	0.0-200.0	0	%	●
FA-12	Lógica información	0-65535	0		●
FA-13	Curva información	0-65535	0	-	●
FA-14	Colocar velocidad	0.000-4.000	0	EM	●

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unida d	Propieda d
FA-15	Comentario velocidad	0.000-4.000	0	EM	●
FA-16	Autobús Voltaje	0-999.9	0	V	●
FA-17	Posición actual	0,00-300,0	0	metr o	●
FA-18	Producción actual	0.0-999.9	0	A	●
FA-19	Frecuencia de salida	0,00-99,99	0	Hz	●
FA-20	Esfuerzo de torsión actual	0.0-999.9	0	A	●
FA-21	Voltaje de salida	0-999.9	0	V	●
FA-22	Producción esfuerzo de torsión	0-200.0	0	%	●
FA-23	Potencia de salida	0,00-99,99	0	kilov atios	●
FA-24	Comunicación interferencia	0-65535	0	-	●
FA-25	Codificador interferencia	0-65535	0		
FA-26	Aporte estado 1	0-65535	0		●
FA-27	Aporte estado 2	0-65535	0	-	●
FA-28	Aporte estado 3	0-65535	0		●
FA-29	Aporte estado 4	0-65535	0	-	●
FA-30	Aporte estado 5	0-65535	0		●
FA-31	Producción estado 1	0-65535	0		●
FA-32	Producción estado 2	0-65535	0	-	●
FA-33	Producción estado 3	0-65535	0		●
FA-34	Piso E/S estado 1	0-65535	0	-	●
FA-35	Piso E/S estado 2	0-65535	0		●
FA-36	Piso E/S estado 3	0-65535	0		●
FA-37	Piso E/S estado 4	0-65535	0	-	●
FA-38	Piso E/S estado 5	0-65535	0	-	●
FA-39	Piso E/S estado 6	0-65535	0		●
FA-40	Piso E/S estado 7	0-65535	0		●
FA-41	Sistema estado	0-65535	0	-	★
Grupo Fb: Parámetros de función de la puerta					
Fb-00	Número de puerta máquina(s)	1-2	1		★
Fb-01	Opuesto puerta control modo	0-3	0	-	●

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unida d	Propieda d
Fb-02	Pisos de servicio de puerta máquina 1	0-65535 0:Prohibir puerta abierto 1:Permitir puerta abierto	65535	-	☆
Fb-03	Tiempo de espera de manual puerta abierto	1-60	10	S	☆
Fb-04	Pisos de servicio de puerta máquina 2	0-65535 0:Prohibir puerta abierto 1:Permitir puerta abierto Válido solo cuando hay dos puerta máquinas	65535		☆
Fb-05	Retraso en detener después renivelación	0,00-2,00	0	S	★
Fb-06	Protección de puerta abierta tiempo	5-99	10	S	☆
Fb-07	Programa control selección	0-65535 Bit0-Bit4: Reservados Bit5: Motor síncrono detección de corriente Bit6-Bit12: Reservados Bit13: Voltaje más alto/ Voltaje más bajo Voltaje Detección de 1,5 s	0	-	☆
Fb-08	Puerta cerrada protección tiempo	5-99	15	S	☆
Fb-09	Puerta abierta/cerrada protección veces	0-20 0: Inválido	0	-	☆
Fb-10	Puerta estado de apoyar ascensor	0:Cerrando el puerta como de costumbre en la base piso 1:Esperando con puerta abierto en base piso 2:Esperando con puerta abierto en cada piso	0	-	☆
Fb-11	Manteniendo la puerta abierta tiempo para sala llamar	1-1000	5	S	☆
Fb-12	Manteniendo la puerta abierta tiempo para auto llamar	1-1000	3	S	☆
Fb-13	Manteniendo la puerta abierta tiempo al abrir demora válido	10-1000	30	S	☆
Fb-14	Manteniendo la puerta abierta tiempo en la base piso	1-1000	10	S	☆
Fb-15	Gong de llegada producción demora	0-1000	0	<b>EM</b>	☆

Función Código	Parámetro Nombre	Configuración Rango	Por defecto	Unida d	Propieda d
Fb-16	Puerta tiempo de espera de bloqueo en el manual puerta	0-50	0	S	☆
Fb-17	Tiempo de espera para forzado puerta cerca	5-180	120	S	☆
Grupo FC: Parámetros de la función de protección					
FC-00	Control de programa para función de protección	0-65535 Bit0: Cortocircuito a suelo detección en encendido Bit1: Cancelación de corriente detección en inicio de la inspección p Bit2: Desacelerando a detener en válido cortina de luz Bit3: Contraseña ivo ineficaz Si no operación dentro 30 minutos Bit4-Bit9: Reservados	0	-	★
FC-01	Control de programa 2 para función de protección	0-65535 Bit0: Protección contra sobrecarga Bit1: Cancelación de protección en producción fase pérdida Bit2: Cancelación de sobre- modulación Bit3: Reservado Bit4: Cortina de luz juicio en puerta cerca límite Bit5: Cancelación SPI comunicación juicio Bit7: Reservado Bit8: Reservado Bit9: Cancelación de la alarma Err55 Bit10-Bit13: Reservados Bit14: Cancelación de la protección en aporte fase pérdida	1	-	★
FC-02	Protección contra sobrecargas coeficiente	0,50-10,00	1.00	-	★
FC-03	Preaviso de sobrecarga coeficiente	50-100	80	%	★

Función Código	Parámetro Nombre	Rango de ajuste	Por defecto	Unida d	Propieda d
FC-04	<b>Designado falla</b>	0-9999 Choca dos dígitos indicar el número de piso y bajo dos Los dígitos indican el falla código Por ejemplo, si Err30 ocurre en el suelo 1,0130 es desplegado  0:No falla 1:Reservado 2:Err02(Sobrecorriente durante aceleración) 3:Err03(Sobrecorriente durante desaceleración) 4:Err04(Sobrecorriente en constante velocidad) 5:Err05(Sobretensión durante aceleración) 6:Err06(Sobretensión durante desaceleración) 7:Err07(Sobretensión en constante velocidad) 8:Reservado 9:Err09(Subtensión) 10:Err10(Controlador sobrecarga) 11:Err11(Motor sobrecarga) 12:Err12(Potencia suministrar fase pérdida) 13:Err13(Poder producción fase pérdida) 14:Err14(Módulo sobrecalentar) 15:Err15(Salida anormal) 16:Err16(Actual control falla) 17:Err17(Referencia señal de el codificador incorrecto) 18:Err18(Actual detección falla) 19:Err19(Motor autoajuste falla)  (A ser continuado)	0		•



Mesa

Función Código	Parámetro Nombre	Configuración Rango	Por defecto	Unida d	Propieda d
FC-04	Designado falla	20:Err20(Retroalimentación de velocidad incorrecto) 21:Reservado 22:Err22(Nivelación señal anormal) 23:Reservado 24:Err24(RTC reloj falla) 25:Err25(Datos de almacenamiento anormal) 26:Err26(Terremoto señal) 27,28:Reservado 29:Err29(PMSM en cortocircuito estator comentario anormal) 30:Err30(Posición del ascensor anormal) 33:Err33(Velocidad del ascensor anormal) 34:Err34 (Lógica falla) 35:Err35(Autoajuste del eje datos anormal) 36:Err36(EJECUTAR contactor comentario anormal) 37:Err37(Freno contactor comentario anormal) 38:Err38(Codificador señal anormal) 39:Err39(Motor sobrecalentamiento ) 40:Err40(Ascensor en funcionamiento alcanzó) 41:Err41(Seguridad circuito desconectado) 42:Err42(Puerta cerrar desconectado durante la ejecución) 43:Err43(Arriba límite señal anormal) 44:Err44(Abajo límite señal anormal) 45:Err45(Interruptor de desaceleración posición anormal)  (A ser continuado)	0	-	•

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unida d	Propieda d
FC-04	Falla designada	46:Err46(Renivelación anormal) 47:Err47(Puerta en cortocircuito cerrar    circuito contactor anormal) 48:Err48(Puerta abierto falla) 49:Err49(Puerta cerca falla) 50: consecutivos pérdida de arrasamiento señal 53:Err53(Puerta cerrar falla) 54:Err54(Sobrecorriente en inspección    puesta en marcha) 55:Err55(Detenerse en otro aterrizaje    piso) 57:Err57(Comunicación SPI anormal) 58:Err58 (Posición del eje interruptores    anormal) 62:Err62(Analógico aporte cable roto)  (Fin)	0	-	•
FC-05	Designado falla código (mostrar)	0-9999	0	-	•
FC-06	Falla designada subcódigo	0-65535	0	-	•
FC-07	Lógica información de designado falla	0-65535	0	-	•
FC-08	Curva información de designado falla	0-65535	0	-	•
FC-09	Colocar acelerar designado falla	0,000-1,750	0	EM	•
FC-10	Comentario acelerar designado falla	0,000-1,750	0	EM	•
FC-11	Tensión del bus en designado falla	0.0-999.9	0	V	•
FC-12	Posición actual al designado falla	0.0-300.0	0	metr o	•
FC-13	Corriente de salida al designado falla	0.0-999.9	0	A	•
FC-14	Frecuencia de salida al designado falla	0,00-99,99	0	Hz	•
FC-15	Corriente de par al designado falla	0.0-999.9	0	A	•

Función Código	Parámetro Nombre	Configuración Rango	Por defecto	Unida d	Propieda d
FC-16	1º falla código	0-9999	0		•
FC-17	1º falla subcódigo	0-65535	0		•
FC-18	2º falla código	0-9999	0		•
FC-19	2º falla subcódigo	0-65535	0		•
FC-20	3º falla código	0-9999	0		•
FC-21	3º falla subcódigo	0-65535	0		•
FC-22	4º falla código	0-9999	0		•
FC-23	4º falla subcódigo	0-65535	0		•
FC-24	5º falla código	0-9999	0		•
FC-25	5º falla subcódigo	0-65535	0		•
FC-26	6º falla código	0-9999	0		•
FC-27	6º falla subcódigo	0-65535	0		•
FC-28	7º falla código	0-9999	0		•
FC-29	7º falla subcódigo	0-65535	0		•
FC-30	8º falla código	0-9999	0		•
FC-31	8º falla subcódigo	0-65535	0		•
FC-32	9º falla código	0-9999	0		•
FC-33	9º falla subcódigo	0-65535	0		•
FC-34	10º falla código	0-9999	0		•
FC-35	10º falla subcódigo	0-65535	0		•
FC-36	El último falla código	0-9999	0		•
FC-37	Última falla subcódigo	0-65535	0		•
FC-38	Lógica información de el último falla	0-65535	0		•
FC-39	Curva información de el último falla	0-65535	0		•
FC-40	Colocar acelerar el último falla	0,000-1,750	0	EM	•
FC-41	Comentario acelerar el último falla	0,000-1,750	0	EM	•
FC-42	Tensión del bus en el último falla	0.0-999.9	0	V	•
FC-43	Posición actual al el último falla	0.0-300.0	0	metro	•
FC-44	Corriente de salida al el último falla	0-999.9	0	A	•
FC-45	Frecuencia de salida al el último falla	0,00-99,99	0	Hz	•

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unida d	Propieda d
FC-46	Corriente de par al el último falla	0.0-999.9	0	A	●
Grupo Fd: Parámetros de comunicación					
Fd-00	Local DIRECCIÓN	0-127 0:Transmisión DIRECCIÓN	1	-	★
Fd-01	Comunicación respuesta demora	0-20	10	EM	★
Fd-02	Comunicación se acabó el tiempo	0.0-60.0 0: Inválido	0.0	S	★
Fd-03	Número de ascensores en paralelo modo de control	1-2	1	-	★
Fd-04	Ascensor No.	1-2	1		★
Fd-05	Función de control paralelo selección	Bit0: Espera dispersa	1	-	★
Grupo FE: Parámetros de función del ascensor					
FE-00	Selectivo colectivo modo	0:Colectivo completo selectivo 1:Abajo colectivo seleccionar ivo 2:Arriba colectivo selectivo	0		☆
FE-01	Piso 1 mostrar	0000-1999 Los dos altos dígitos indicar la pantalla código de el diez dígito,y el dos bajo dígitos indicar el mostrar código de el unidad dígito. 00:Pantalla "0" 01:Pantalla "1" 02:Pantalla "2" 03:Pantalla "3" 04:Pantalla "4" 05:Pantalla "5" 06:Pantalla "6" 07:Pantalla "7" 08:Pantalla "8" 09:Pantalla "9" 10: Pantalla "A" 11:Reservad o 12:Reservad o (A ser continuado)	1901	-	☆
FE-02	Piso 2 mostrar		1902	-	☆
FE-03	Piso 3 mostrar		1903	-	☆
FE-04	Piso 4 mostrar		1904	-	☆
FE-05	Piso 5 mostrar		1905	-	☆
FE-06	Piso 6 mostrar		1906	-	☆

Función Código	Parámetro Nombre	Configuración Rango	Por defecto	Unida d	Propieda d
FE-07	Piso 7 mostrar	13: Pantalla "H" 14: Pantalla "L" 15: Reservado 16: Pantalla	1907	-	☆
FE-08	Piso 8 mostrar	"PAG" 17: Reservado 18: Mostrar "-"	1908	-	☆
FE-09	Piso 9 mostrar	19: No mostrar 23: Pantalla "DO" 24: Pantalla "d" 25: Pantalla "MI"	1909	-	☆
FE-10	Piso 10 mostrar	26: Pantalla "F" 28: Pantalla "J" 31: Pantalla "o" 35: Pantalla "U"	0100	-	☆
FE-11	Piso 11 mostrar	Más grande que 35: No mostrar  (Fin)	0101	-	☆
FE-12	Sala salida de llamada selección	segmento 0:7 código 1: BCD código 2: Gris código 3: Binario código 4: Uno a uno producción	1	-	☆



7

## Descripción de los códigos de función

---



## Capítulo 7 Descripción de los códigos de función

El modificación propiedad del parámetros incluye tres tipos, descritos como Sigue :

" ☆ ":El parámetro poder ser modificado cuando el controlador es en cualquiera detener o correr estado. " ★ ":El parámetro no puedo ser modificado cuando el controlador es en el correr estado.

"•":El parámetro es el de hecho medurado valor y no puedo ser modificado.

El sistema restringe automáticamente la propiedad de modificación de todos los parámetros Para prevenir Funcionamiento defectuoso.

### Grupo F0: Básico Parámetros

Función Código	Parámetro o Nombre	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F0-00	Control modo	·0:Sin sensores vector control (SVC) ·1: Vector de bucle cerrado control (CLVC) ·2:Voltaje/Frecuencia (V/F) control	1		★

Él es utilizado para establecer el control modo del sistema.

·0:Sin sensores vector control (SVC)

Él es aplicable a baja velocidad d correr durante sin carga puesta en servicio de el asincrónico

motor, juicio de culpa en inspección,y sincrónico motor correr en especial condiciones.

·1: Circuito cerrado vector control( CLVC)

Él es aplicable a normal correr en distancia control .

·2:Voltaje/Frecuencia Control (V/F)



Es aplicable a la detección de equipos. dónde el relación entre el Voltaje y el frecuencia es fijo, control es simple y el baja frecuencia ncy producción esfuerzo de torsión característica es pobre.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F0-01	Dominio fuente selección	0:Panel de operaciones control 1:Distancia control	1		★

Él es se utiliza para establecer la fuente de correr comandos y correr

velocidad referencias. ·0:Operación panel de control

## Códigos

El El controlador se opera presionando  un d  en la operación panel,y el running La velocidad se establece mediante F0-02 (velocidad de funcionamiento bajo el control del panel de operación). Esto método es aplicable sólo a prueba o motor sin carga autoajuste .

### ·1: Control de distancia

Este método es usado en el LINDO serie integrado ascensor controlador.Durante inspección , el El ascensor funciona a el velocidad Establecido en F3-11 ( velocidad de inspección). Durante el funcionamiento normal, el controlador automáticamente calcula el velocidad y curva de carrera para el basado en ascensor en el distancia entre el actual piso y el objetivo piso dentro el calificado ascensor velocidad, Implementación de viajes directos conducir.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F0-02	Correr velocidad bajo control del panel de operación	0.050 a F0-04	0.050	EM	☆

Él es usado a colocar el correr velocidad en el operación panel control modo.

Nota eso este La función está habilitada únicamente cuando F0-01 se establece en 0 (control del panel de operación). poder cambiar el correr velocidad de el ascensor por modificando este parámetro durante correr

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F0-03	Carrera máxima velocidad	0.200 a F0-04	0.480	EM	★

Él es utilizado para establecer el máximo real velocidad de carrera de el ascensor.El El valor debe ser menor que el calificado elevar o velocidad.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F0-04	Ascensor clasificado velocidad	0,200-1,750	0.500	EM	★

Se utiliza para colocar el normal calificado velocidad de el ascensor.El valor de este parámetro es dependiente en el ascensor mecanismo y tracción motor.

### Note

F0-03 es el real velocidad de marcha dentro del ascensor velocidad rango colocar en F0-04. Para ejemplo, para a cierto ascensor, si F0-04 es 1.750 m/s y el actual requerido máximo velocidad de carrera es 1.600 m/s, conjunto F0-03 a 1.600 EM.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F0-05	Frecuencia máxima	F1-04 hasta 99.00	50.00	Hz	★

### Códigos

Se utiliza para colocar el máximo producción frecuencia de el sistema. Esto es valor debe ser más grande que el motor nominal frecuencia .

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F0-06	Transportador frecuencia	0,5-16,0	6.0	kHz	★

Él es usado a colocar el transportador frecuencia de el controlador.

El transportador frecuencia es cercanamente relacionado a el motor ruido durante corriendo. Cuando él es Generalmente se establece por encima de 6 kHz, silencio correr es Lo conseguí. es recomendado a colocar el transportador frecuencia al más bajo dentro el ruido admisible, que reduce la pérdida del controlador y interferencia de radiofrecuencia .

#### ·1: Control de distancia

Este método es usado en el LINDO serie integrado ascensor controlador. Durante inspección , el El ascensor funciona a el velocidad Establecido en F3-11 ( velocidad de inspección). Durante el funcionamiento normal, el controlador automáticamente calcula el velocidad y curva de carrera para el basado en ascensor en el distancia entre el actual piso y el objetivo piso dentro el calificado ascensor velocidad, Implementación de viajes directos conducir.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F0-02	Correr velocidad bajo control del panel de operación	0.050 a F0-04	0.050	EM	☆

Él es usado a colocar el correr velocidad en el operación panel control modo.

Nota eso este La función está habilitada únicamente cuando F0-01 se establece en 0 (control del panel de operación). poder cambiar el correr velocidad de el ascensor por modificando este parámetro durante correr

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F0-03	Carrera máxima velocidad	0.200 a F0-04	0.480	EM	★

Él es utilizado para establecer el máximo real velocidad de carrera de el ascensor. El El valor debe ser menor que el calificado elevar o velocidad.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F0-04	Ascensor clasificado velocidad	0,200-1,750	0.500	EM	★

Se utiliza para colocar el normal calificado velocidad de el ascensor. El valor de este parámetro es dependiente en el ascensor mecanismo y tracción motor.

### Códigos

F0-03 es el real velocidad de marcha dentro del ascensor velocidad rango colocar en F0-04. Para ejemplo, para a cierto ascensor, si F0-04 es 1.750 m/s y el actual requerido máximo velocidad de carrera es 1.600 m/s, conjunto F0-03 a 1.600 EM.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F0-05	Frecuencia máxima	F1-04 hasta 99.00	50.00	Hz	★

Se utiliza para colocar el máximo producción frecuencia de el sistema. Esto es valor debe ser más grande que el motor nominal frecuencia.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F0-06	Transportador frecuencia	0,5-16,0	6.0	kHz	★

Él es usado a colocar el transportador frecuencia de el controlador.

El transportador frecuencia es cercanamente relacionado a el motor ruido durante corriendo. Cuando él es Generalmente se establece por encima de 6 kHz, silencio correr es Lo conseguí. es recomendado a colocar el transportador frecuencia al más bajo dentro el ruido admisible, que reduce la pérdida del controlador y interferencia de radiofrecuencia.

- Si la frecuencia portadora es baja, salida actual tiene alto armónicos, y el fuerza pérdida y temperatura elevar de el motor aumentar.
- Si la frecuencia portadora es alta potencia pérdida y temperatura elevar del motor declinaciones. Sin embargo, el sistema tiene un aumento en fuerza pérdida de temperatura elevar y interferencia.

Ajustar la frecuencia portadora ejercer influencias en el aspectos listado en el siguiente mesa.

Mesa 7-1 Influencias de transportador frecuencia ajuste de anuncios

Frecuencia portadora	Bajo	Alto
Ruido del motor	Grande	Pequeño
Forma de onda de la corriente de salida	Malo	Bien
Temperatura del motor elevar	Alto	Bajo
Aumento de la temperatura del controlador	Bajo	Alto
Corriente de fuga	Pequeño	Grande
Radiación externa interferencia	Pequeño	Grande

### Note

En determinadas condiciones ambientales (el disipador de calor) temperatura es también alto), el sistema lo hará reducir la frecuencia portadora para proporcionar protección contra el sobrecalentamiento. controlador, evitando la controlador de sufrir daños por sobrecalentamiento. Si la temperatura no puede reducir En esto caso, el controlador informa el fallo de sobrecalentamiento.

## Grupo F1: Parámetros del motor

Código de función	Parámetro Nombre	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F1-00	Codificador tipo	0: pecado/coseno codificador, codificador absoluto 1: Encoder UVW encoder 2: AB incremental codificador (para asincrónico motor)	0		★

Él es usado a colocar el codificador tipo para el motor.

Cuando F1-25 se establece en 1 (Sincrónico motor), este parámetro también es automáticamente cambiado a 0. Si realmente utilizado es UWW codificador, manualmente colocar este parámetro a 1 antes autoajuste. De lo contrario, el sistema no funcionará. correr.

Cuando F1-25 se establece en 0 (motor asincrónico), este parámetro cambia automáticamente a 2. Tú necesidad no modificar él a mano.

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
F1-01	Potencia nominal del motor	0,7-75,0	Modelo dependiente	kilovatios	★

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F1-02	Tensión nominal del motor	0-440	Modelo dependiente	V	★
F1-03	Motor nominal actual	0,00-655,00	Modelo dependiente	A	★
F1-04	Motor nominal frecuencia	0,00-99,00	Modelo dependiente	Hz	★
F1-05	Motor nominal rotacional velocidad	0-3000	Modo dependiente	RPM	★

Colocar estos parámetros de acuerdo a el motor letrero.

Asegurar que estos motor parámetros son colocados correctamente. Incorrecta configuración afecta el motor autoajuste y el vector control efecto.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F1-06	Codificador ángulo inicial (sincrónico motor)	0,0-359,9	0	Grado (°)	★
F1-07	Ángulo del codificador en fuerza- apagado (motor sincrónico o)	0,0-359,9	0	Grado (°)	★



### Códigos

F1-08	motor síncrono modo de cableado	0-15	0	-	★
-------	------------------------------------	------	---	---	---

Estos parámetros son obtenido por medio de motor autoajuste.

F1-06 especifica el ángulo del codificador en el punto cero. Después de varios ajustes automáticos, compare lo obtenido valores y el La desviación del valor de F1-06 debe estar dentro de  $\pm 5^\circ$ .

F1-07 especifica el ángulo de el polo magnético cuando El motor está apagado.El El valor es grabado en apagado y es usado para comparación en próximo encendido .

F1-08 especifica el modo de cableado del motor, que es decir, si la secuencia de fase de salida del La placa de accionamiento es consistente con la secuencia de fase UVW del motor. Si el valor obtenido por medio de vacío autoajuste es un incluso número,el fase secuencia es correcto si el valor es un número impar,la secuencia es incorrecto;en esto caso, intercambio cualquier dos de UWW fases de el motor.

#### Note

El autoajuste con carga del motor síncrono se puede realizar realizado Sólo cuando el UVW fase La secuencia del motor es consistente con la salida. fase secuencia del controlador.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F1-09	Filtro de corriente tiempo (sincrónico motor)	0-3	0	-	★

Se utiliza a colocar el actual filtrar tiempo,que reprimir el periódico vertical jitter.Aumentar el valor en ascendente orden de 0.5 a lograr el óptimo efecto.



## Códigos

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F1-10	Selección de verificación del codificador	0-65535	0	-	★

Él es usado a colocar codificador señal verificación. Este parámetro es colocado por el fabricante, y tú necesidad no modificar Generalmente y.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F1-11	Modo de ajuste automático	0: Sin operación 1: Ajuste automático con carga 2: Ajuste automático sin carga 3: Eje autoajuste 1 4: Eje autoajuste 2	0	-	★

Él es sólo hacerlo Seleccione el autoajuste modo.

1: Con carga autoajuste

Es estático autoajuste para el motor asíncrono (el motor no gira) y rotatorio autoajuste Para el sincrónico motor (el freno es liberado y el motor gira).

2: Sin carga autoajuste

El motor debe ser completamente desconectado de la carga; de lo contrario, la autoajuste efecto se verá afectado. Cuando se muestra "TUNE" en el panel de operación, debe hacerlo manualmente. liberar el freno antes a partir de autoajuste.

3: Eje autoajuste 1 4: Autoajuste del eje 2

Estos dos modos son similares, excepto que el eje autoajuste 1 reserva la nivelación ajuste archivos en grupo Fr, y el eje autoajuste 2 aclara estos archivos.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F1-12	Pulsos del codificador por revolución	0-10000	1024	PPR	★

Él es utilizado para establecer los pulsos por revolución de el codificador (según la placa de identificación del codificador).

Este parámetro es crítico para CLVC. Establecer el Codifique el valor nominal en este parámetro. De lo contrario, el ascensor podría no funcionar correctamente. Cuando los pulsos de retroalimentación recibidos por el sistema es datos después frecuencia división por otro equipo, conjunto el división de frecuencia valor en lugar del valor nominal del codificador en este parámetro. Por ejemplo, si el pulsos por revolución de el codificador es 8192 y es enviado a el sistema después 1/4 frecuencia división, establece este parámetro a 2048 (8192/4=2048).

F0-04 (Ascensor clasificado velocidad), F1-05 (velocidad de rotación nominal del motor) y F1-12 (pulsos del codificador por revolución) determinan si el ascensor puede correr correctamente. Si cualquier de estos parámetros es cambiado, el eje autoajuste debe ser realizado de nuevo.

### Códigos

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F1-13	Rotura del cable del codificador detección tiempo	0-10.0	1.0	S	★

Este parámetro es se utiliza para establecer la hora que a rotura de cable falla dura antes ser detectado .

Después el ascensor comienza correr en distinto de cero velocidad,si hay es No codificador señal aporte dentro el tiempo colocar en este parámetro,el sistema puntos de aviso el fallo del codificador y paradas correr.

Cuando el valor es más pequeño que 0,5 s,esta función es desactivado.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F1-14	Estator resistencia (asincrónico motor)	0.000-30.000	Modelo dependiente	$\Omega$	★
F1-15	Resistencia del rotor (asincrónico motor)	0.000-30.000	Modelo dependiente	$\Omega$	★
F1-16	Fuga inductancia (asincrónico motor)	0,00-300,00	Modelo dependiente	mH	★
F1-17	Mutual inductancia (asincrónico motor)	0,1-3000,0	Modelo dependiente	mH	★
F1-18	Corriente magnetizante (asincrónico motor)	0,01-300,00	Modelo dependiente	A	★

Estos parámetros son obtenido por medio de moto r autoajuste.Después el motor autoajuste es terminado con éxito, el valores de estos parámetros son actualizado aliado automático .

Si motor autoajuste no puedo ser realizado en el sitio, manualmente ingresar el valores por referente a datos de la motor con el mismo letrero parámetros.

Cada vez que F1-01(Motor nominal potencia) de la asincrónico motor es modificados, estos parámetros automáticamente reanudar a la valores predeterminados para el estándar motor.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F1-19	Eje Q inductancia (esfuerzo de torsión)	0,00-650,00	3.00	mH	★
F1-20	Eje D inductancia (excitación)	0,00-650,00	3.00	mH	★
F1-21	Campo electromagnético posterior	0-65535	0	-	★

Estos parámetros son obtenido por medio de autoajuste del motor.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F1-25	Motor tipo	0: Motor asíncrono 1:Sincrónico motor	1	-	★

## Códigos

Él es usado a colocar el motor tipo. Este parámetro debe ser colocado correctamente antes motor auto-afinación; de lo contrario, el motor autoajuste no puede ser realizado.

## Grupo F2: Control vectorial Parámetros

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F2-00	Bucle de velocidad proporcional ganar KP1	0-100	40	-	★
F2-01	Velocidad bucle integral tiempo TI1	0,01-10,00	0.60	S	★

F2-02	Cambio frecuencia 1	0.00 a F2-05	2.00	Hz	★
-------	---------------------	--------------	------	----	---

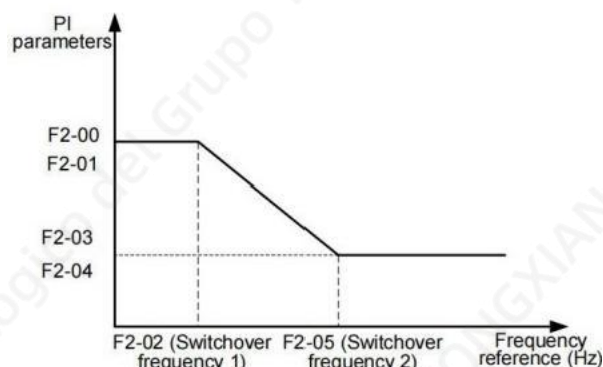
F2-00 y F2-01 son Por favor regulación parámetros cuando el correr frecuencia es menor que el valor de F2-02(Cambio frecuencia 1).

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
F2-03	Velocidad proporción de bucle al ganancia KP2	0-100	35	-	★
F2-04	Velocidad bucle tiempo integral TI2	0,01-10,00	0.80	S	★
F2-05	Cambio frecuencia 2	F2-02 a F0-05	5.00	Hz	★

F2-03 y F2-04 son Por favor regulación parámetros cuando el frecuencia de funcionamiento es mayor que el valor de F2-05(Cambio frecuencia 2).

Si el running La frecuencia está entre F2-02 y F2-05, los parámetros PI del bucle de velocidad son obtenidos de el ponderado promedio valor de el dos grupos de Por favor parámetros (F2-00, F2-01 y F2-03, F2-04), como mostrado en Cifra 7-1.

Cifra 7-1 Relación entre frecuencias de funcionamiento y Por favor parámetros



La velocidad dinámica respuesta características en el control de vectores poder ser equilibrado mediante la configuración la ganancia proporcional y tiempo integral del velocidad regulador.

A lograr a más rápido sistema respuesta, aumento el proporcional ganar y reducir el integral tiempo. Ser consciente eso este puede dirigir a sistema oscilación.

El recomendado ajuste método es como sigue:

### Códigos

Si el valor predeterminado configuración no puede cumplir con los requisitos, hacer Ajuste adecuado. Disminuir el proporcional ganar primero a asegurar eso el sistema hace no oscilar, y entonces reducir el tiempo integral a Asegúrese de que el sistema tiene rápido respuesta y pequeño excederse.

Si Tanto F2-02 (frecuencia de conmutación 1) como F2-05 (frecuencia de conmutación 2) son 0, solo F2-03 y F2-04 son válido.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F2-06	Actual bucle KP1 (esfuerzo de torsión)	10-500	60	%	★
F2-07	Actual bucle KI1 (esfuerzo de torsión)	10-500	30	%	★

Estos dos parámetros a re regulación parámetros para el par eje actual bucle.

Estos parámetros son usado como el esfuerzo de torsión eje actual regulador en vector control. El mejor valores de Los parámetros que coinciden con las características del motor se obtienen mediante medio de motor autoajuste. Usted necesidad no modificar a ellos generalmente.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F2-08	Esfuerzo de torsión superior límite	0.0-200.0	150.0	%	★

Él es usado a colocar el esfuerzo de torsión superior límite del motor. El valor 100% corresponden a el par de salida nominal del tabla de adaptación motor.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F2-10	Dirección de marcha del ascensor	0-1	0		★

Él es utilizado para establecer el ascensor correr dirección.

Los valores son como sigue:

·0: Dirección sin alterar

·1: Dirección invertido

Tú poder modificar este parámetro a contrarrestar el correr dirección ion (sin cambio el cableado de el motor ).

Cuando tú llevar a cabo inspección correr para el primero tiempo después motor autoajuste es exitoso, comprobar si el actual motor correr dirección es en consonancia con la inspección dominio dirección. Si no, cambiar el motor correr dirección por configuración F2-10 a coherente con el inspección dominio dirección .

Pagar Atención a la configuración de este parámetro cuando restaurando el por defecto configuración.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F2-11	Servo cero actual coeficiente	0,20-50,0	15.0	%	★

### Códigos

F2-12	Cero servo velocidad bucle KP	0,00-2,00	0.5	-	★
F2-13	Cero servo velocidad bucle KI	0,00-2,00	0.6	-	★

Estos parámetros son usado a ajustar automático pre-par compensación en el caso de No - celda de carga. La celda sin carga puesta en marcha función es habilitado cuando F8-01 es colocar a 2.

Disminuir el valores de estos parámetros en el caso de auto estacada en puesta en marcha, y aumentar el valores en el caso de revertir en puesta en marcha. Para detalles, ver el descripción de sección 5.1.5.

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
F2-16	Aceleración del par tiempo	1-500	1	EM	★
F2-17	Desaceleración del par tiempo	1-500	350	EM	★

utilizan estos dos parámetros a colocar el aceleración tiempo y desaceleración tiempo del esfuerzo de torsión actual.

Debido a diferentes características, la motor puede tener un anormal sonido cuando el actual es Retirado en la parada. En este caso, puede aumentar el tiempo de desaceleración del par. apropiadamente a Eliminar el sonido anormal.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F2-18	Aceleración de startups tiempo	0.000-1.500	0.000	S	★

Se utiliza a colocar el aceleración tiempo de el puesta en marcha velocidad. Se utiliza con F3-00. Para más detalles, ver figura 7-2.

## Grupo F3: Control de ejecución Parámetros

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F3-00	Puesta en marcha velocidad	0,000-0,030	0.000	EM	★
F3-01	Holding de empresas emergentes tiempo	0,000-0,500	0.000	S	★

Estos dos parámetros se utilizan para colocar el puesta en marcha velocidad y puesta en marcha velocidad tenencia tiempo. Para detalles, ver Cifra 7-2.

Los parámetros pueden reducir la terraza sensación en puesta en marcha pendiente a estático fricción entre el guía carril y el guía zapatos.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F3-02	Tasa de aceleración	0,200-0,800	0.300	m/s <sup>2</sup>	★
F3-03	Inicio de aceleración idiota tiempo	0.300-4.000	2.500	S	★
F3-04	Fin de aceleración idiota tiempo	0.300-4.000	2.500	S	★



## Códigos

Estos parámetros son usado a colocar el correr curva ve durante aceleración de el ascensor.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F3-05	Tasa de desaceleración	0,200-0,800	0.300	m/s <sup>2</sup>	★
F3-06	Fin de la desaceleración idiota tiempo	0.300-4.000	2.500	S	★
F3-07	Inicio de desaceleración idiota tiempo	0.300-4.000	2.500	S	★

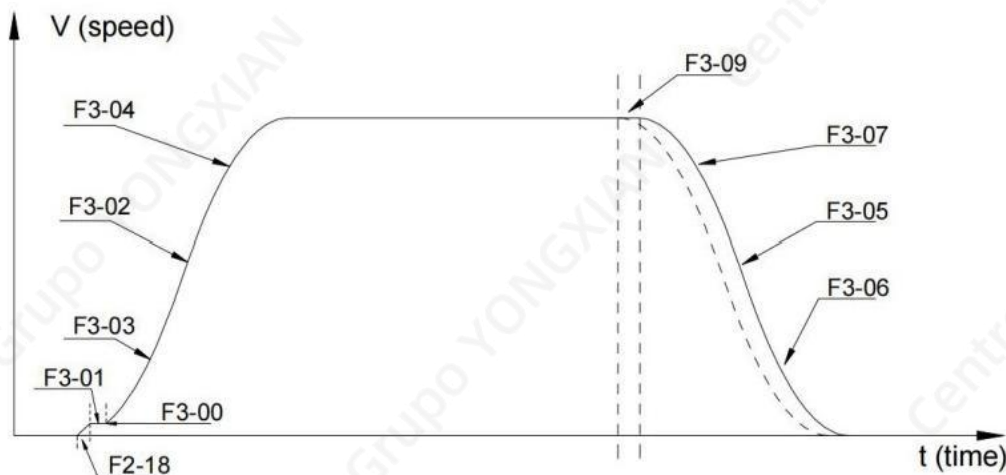
Estos parámetros son usado a colocar el correr curva durante desaceleración de el ascensor

aceleración en línea recta proceso (desaceleración proceso)de la S curva.

·F3-03(F3-07)es el momento de la tasa a aumentar de 0 a el valor colocar en F3-02(F3-05) en el fin idiota segmento de el S curva.La más grande el valor yo soy el más suave el idiota es.

·F3-04(F3-06)es el momento para el tasa a disminuir de el valor colocar en F3-02(F3-05)a 0 en el comenzar idiota segmento de el S curva.La más grande el valor es él más suave el idiota es.

Cifra 7-2 Configuración el correr curva



Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
F3-08	Especial tasa de desaceleración	0,200-2,000	0.500	m/s <sup>2</sup>	★

Él es solía hacerlo establecer el desaceleración tasa en Ralentización del ascensor, inspección y eje autoajuste.

Este parámetro es no usado durante normal corriendo.Eso es usado solo cuando el el ascensor posición es anormal o el desacelerar señal es anormal,previniendo encima viajar arriba Terminal o encima viajar abajo Terminal.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F3-09	Distancia de	0-90.0	0.0	mm	★



**Códigos**

	predesaceleración				
--	-------------------	--	--	--	--

Él es usado a colocar el predesaceleración distancia de el ascensor en distancia control, como mostrado en Cifra 7-2. Esta función es a eliminar el efecto de codificador señal pérdida o arrasamiento señal demora.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F3-10	Renivelación velocidad	0,000-0,080	0.040	EM	★

es solía hacerlo establecer el velocidad del ascensor durante renivelación.

Este parámetro es válido solo cuando el preapertura módulo (MCTC-SCB-A) es agregado a implementar el función de renivelación (colocar en FE-13).

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F3-11	Inspección velocidad	0,100-0,500	0.250	EM	★

Él es solía hacerlo establecer el velocidad del ascensor durante Inspección y eje autoajuste.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F3-12	Posición de arriba desacelerar	0.000-300.00	0.00	metro	★
F3-13	Posición de abajo desacelerar	0.000-300.00	0.00	metro	★

Estos parámetros especificar el posiciones de el desacelerar interruptores relativo a el abajo arrasamiento posición, y el posiciones son automáticamente grabado durante eje autoajuste. Para

el instalación posiciones del desacelerar interruptores,ver tabla 3-11.

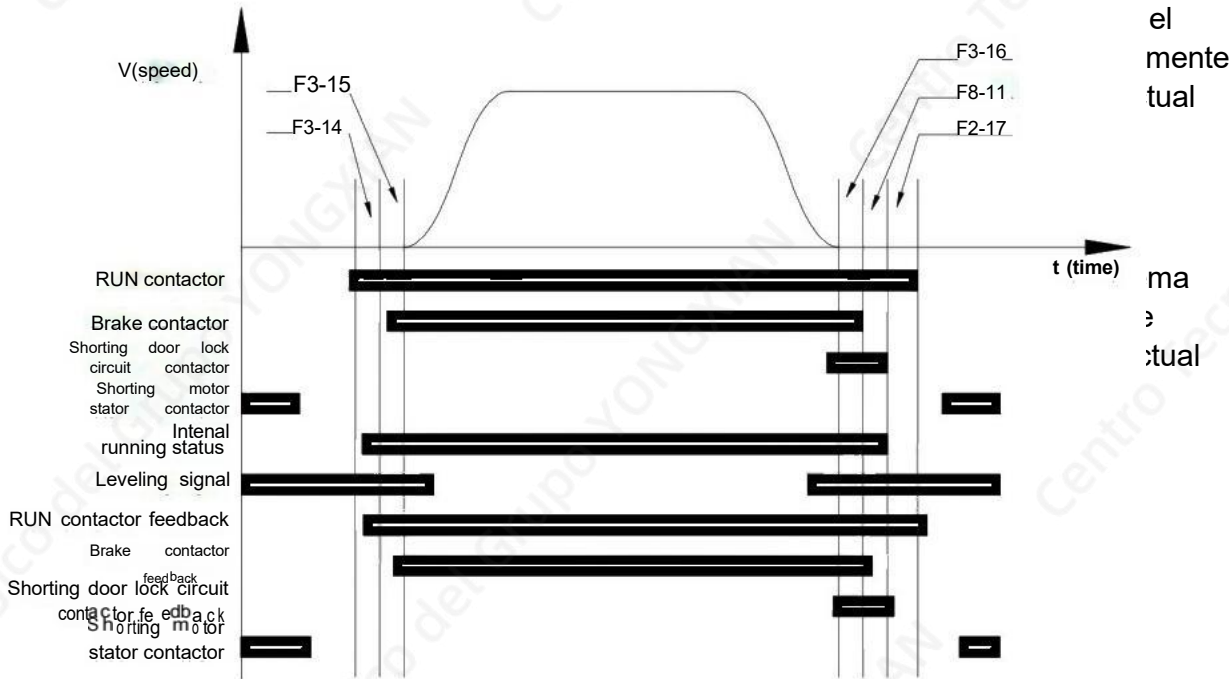
El NICE1000nuevo controlador de ascensor integrado apoya solo un par de desacelerar interruptores,que son instalado cerca el Terminal piso

El sistema automáticamente detecta el velocidad cuando el ascensor alcanza a desacelerar cambiar. Si el detectado velocidad o posición es anormal,el sistema permite el ascensor a lento abajo en La tasa de desaceleración especial establecida en F3-08 evita el sobre recorrido del terminal superior o el sobre recorrido. viajar abajo Terminal.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F3-14	Tiempo de control de velocidad cero en puesta en marcha	0.000-1.000	0.200	S	★
F3-15	Liberación del freno demora	0.000-2.000	0.600	S	★
F3-16	Control de velocidad cero tiempo en fin	0.000-1.000	0.300	S	★

Estos parámetros son usado a colocar el tiempo relacionado a el velocidad cero tenencia actual producción y frenado acción de retraso.

·F3-14 (Control de velocidad cero tiempo en inicio)especifica el tiempo de producción de la CARRERA contactor a producción de el freno contactor, durante cual el controlador realiza excitación en el motor y salidas de velocidad cero actual con grande puesta en marcha esfuerzo de torsión.



Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unida d	Propiedad
F3-17	Renivelación a baja velocidad velocidad	0.080 a F3-11	0.100	EM	★

Él es usado a colocar el ascensor velocidad de regresando a el arrasamiento posición en normal no nivelación detener.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unida d	Propiedad
F3-18	Tasa de aceleración a emergencia evacuación	0,100-1,300	0.300	m/s <sup>2</sup>	★

Él es usado a colocar el aceleración tasa en emergencia

evacuación . **Grupo F4:Parámetros del piso**

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unida d	Propiedad
F4-00	Arrasamiento ajuste	0-60	30	mm	★

Se utiliza a ajustar la nivelación exactitud en ascensor Detenerse.Si sobrenivelación ocurre en todo pisos durante la parada del ascensor, disminuye el valor de este parámetro correctamente. Si subnivelación ocurre en todo pisos durante ascensor detener, aumentar el valor de este parámetro adecuadamente .

Este parámetro tiene efecto en la nivelación de todos los pisos, por lo tanto, si arrasamiento en a un solo piso es inexacto, ajuste la posición de la placa niveladora.

El NICE1000nuevo tiene el avanzado distancia control algoritmo y adopta muchos métodos a garantizar la fiabilidad de directo viaje. Generalmente No necesitas modificar este parámetro.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F4-01	Actual piso	F6-01 a F6-00	1	-	★

Este parámetro indica el actual piso de el ascensor auto.

El sistema cambia automáticamente el valor de este parámetro durante corriendo,y corrige Está en la posición de nivelación (límite de apertura de la puerta) después de los interruptores de desaceleración ascendente y desaceleración descendente Act. En la nivelación de pisos que no sean inferiores y pisos superiores, también puede a mano modificar esto parámetro, pero el valor debe ser coherente con el actual actual piso.

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unida d	Propiedad
F4-02	Byte alto de corriente piso posición	0-65535	1	Legum bres	•
F4-03	Byte bajo de piso actual posición	0-65535	34464	Legum bres	•

Estos dos parámetros indican el absoluto pulsos de el actual posición de el ascensor auto relativo a el abajo arrasamiento posición.

Los datos de posición del NICE1000new en el eje es grabado en pulsos.Cada uno posición es expresado mediante un binario de 32 bits número, donde el alto 16 bits indicar el alto byte del piso posición, y el bajo 16 bits indicar el bajo byte de el piso posición.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F4-04	Longitud 1 de placa niveladora	0-65535	0	Legumbres	★
F4-05	Longitud 2 de placa niveladora	0-65535	0	Legumbres	★

Estos dos parámetros respectivamente indicar el pulsos correspondiente a el longitud de el magnético valor y la longitud entre dos sensores de nivelación. son automáticamente grabado durante eje sintonización automática.

Código de función	Parámetro Nombre	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F4-06	Byte alto de piso altura 1	0-65535	0	Legumbres	★
F4-07	Byte bajo de piso altura 1	0-65535	0	Legumbres	★
....(Altura del piso 2 a piso altura 14)					
F4-34	Byte alto de piso altura 15	0-65535	0	Legumbres	★
F4-35	Byte bajo de piso altura 15	0-65535	0	Legumbres	★

Estos parámetros indican el pulsos correspondiente a el piso altura yo(entre el arrasamiento platos de piso norte y piso i+1).Cada uno piso altura es expresado por a 32 bits binario número, donde el alto 16 bits indicar el alto byte de el piso altura, y el bajo 16 bits indicar el bajo byte del piso altura. En normal condiciones, la piso altura i de cada piso es casi el mismo.

## Grupo F5: Terminal de entrada Parámetros

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F5-00	Asistente/Automático Cambio tiempo	3-200	3	S	★

Si allá es a sala llamar en actual piso en asistente estado, el sistema automáticamente interruptores encima a el estado automático(normal) después el tiempo colocar en este parámetro. Después este correr es completado, el sistema automáticamente restaura a el asistente estado (Bit2 de F6-67 debe ser colocar a 1). Cuando el valor de este parámetro es menor que 5, este función es discapacitados, y el sistema es en el normal asistente estado.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F5-01	Función X1 selección		33	-	★
F5-02	Función X2 selección		104	-	★

F5-03	Función X3 selección	0-127	105	-	★
	..		...		
F5-23	Función X23 selección		00	-	★
F5-24	Función X24 selección		00	-	★

Estos Los parámetros son se utiliza para configurar las funciones de aporte terminales X1 a X24.

Terminales X1 a X24 son digital entradas,y son asignado con funciones correspondientes basado en el aporte señales.El mismo función debe no ser asignado a múltiple terminales.Después el 24 V Voltaje es entrada,la correspondiente aporte Terminal indicador se convierte ENCENDIDO.El funciones son descrito como sigue:

00: Inválido

Incluso si allá es señal aporte a el terminal,la sistema tiene No respuesta.Tú poder todo localizado Esta función a terminales que son no usado a prevenir mal funcionamiento.

01: Señal de nivelación 1 02: Señal de nivelación 2

03:Puerta zona señal

El NICE1000nuevo sistema determina el ascensor arrasamiento posición basado en el arrasamiento sensor señal.La sistema apoya tres tipos de arrasamiento configuración:a.single Sensor de zona de puerta ; b. Sensores de nivelación arriba y abajo; c. Sensor de zona de puerta + arriba y abajo arrasamiento sensor.

Si el arrasamiento señal es anormal (atascado o no disponible), el sistema informes falla Err22.

04: CORRER contactor comentario señal 05: Contactor de freno comentario señal 1

06:Freno viajar cambiar comentario señal 1 50:Freno viajar cambiar comentario señal 2

El sistema Detecta la retroalimentación de la CORRER y freno contactores 2 segundos después de la salida el contactor CORRER señal,a determinar si el relacionado contactor es cerrado adecuadamente .

07:Cortocircuito PMSM estator contactor comentario señal

Cuando el ascensor entra emergencia correr estado al corte de energía, el freno es liberado y la terminal relacionada emite el señal Si el motor es PMSM y es en automático estado de funcionamiento de emergencia.El auto automáticamente movimientos a el más cercano arrasamiento posición bajo el efecto de la diferencia de pesaje entre el auto y el contrapeso.

Esta función también puede ser usado en ascensor normal detener a

mejorar seguridad . 08:Cortocircuito puerta cerrar circuito contactor comentario

Él es usado para acortar o liberar el puerta cerrar circuito Si el función de puerta preapertura al llegada o renivelación con puerta abierta está habilitado para el ascensor configurado con el preapertura módulo. 09:Inspección señal 10:Inspección arriba señal 11:Inspección abajo señal

Cuando el Automático/Inspección cambiar es colocar a el Inspección posición ,la ascensor entra en el estado de inspección; en este caso, el sistema cancela todo automático correr incluido el automático puerta operaciones.Cuando el inspeccionar



arriba señal o inspección abajo señal es válido, el ascensor corre al inspección velocidad.

#### 12:Primero fuego emergencia señal

Cuando el primero fuego emergencia cambiar es transformado En el ascensor entra el fuego emergencia estado,y inmediatamente cancela el registrado sala llamadas y auto llamadas.El ascensor paradas en el más cercano piso sin apertura el puerta,y entonces directamente corre a el fuego emergencia piso y automáticamente abre el puerta después llegada.

#### 13:Reservado 14:Ascensor cerrar señal

Cuando el ascensor cerrar señal es activo,el sistema entra en el ascensor

cerrar estado. 15:Arriba límite señal 16: Señal de límite inferior

El arriba límite señal y abajo límite señal son usado como el detener interruptores en el Terminal piso a evitar el recorrido excesivo del terminal superior o sobre viajar abajo Terminal cuando el ascensor corre encima el arrasamiento posición del piso de la terminal pero hace no detener.

#### 17: Señal de desaceleración ascendente 18: Señal de desaceleración descendente

Estos señales son colocar a NO entrada,correspondiente a el desacelerar interruptores.El sistema automáticamente registra el posiciones de los interruptores en grupo F3 durante el eje autoajuste.

#### 19:Sobrecarga señal

Cuando La carga del ascensor excede el 110 % de la carga nominal durante el funcionamiento normal. utilizar el ascensor entra el sobrecarga estado.Entonces el sobrecarga zumbador pitidos, el sobrecarga indicador en el auto se convierte ENCENDIDO,y el ascensor puerta mantiene abierto.

La señal de sobrecarga se vuelve inválida cuando la puerta cerrar es aplicado.Si el corriendo con 110% de el calificado carga es requerido durante inspección,usted poder colocar Bit2 de F6-10 a 1 a permitir sobrecarga corriendo(nota eso esta función tiene potencial seguridad riesgos y usar con eso precaución). 20: Carga completa señal

Cuando el ascensor carga es 80% a 110% de el calificado carga,la sala mostrar junta Disposición de pantallas el carga completa estado,y el ascensor hace no responder a sala llamadas.

#### 21:Emergencia parada (seguridad señal de retroalimentación

El circuito de seguridad es hormiga importante para garantizar la seguridad correr del ascensor.

#### 22:Puerta 1 abierto límite señal 23:Puerta 2 abierto limitarlo señal

El terminal con esta función es solía hacerlo recibir el correspondiente puerta abierto

límite señal. 24:Puerta 1 cerca límite señal 25:Puerta 2 límite cercano señal

El terminal con esta función es solía hacerlo recibir el correspondiente puerta cerca límite

señal. 26:Puerta máquina 1 luz cortina señal 27:Puerta máquina 2 luz cortina señal al

El terminal con esta función es solía hacerlo recibir el correspondiente luz cortina

señal. 28:Asistente señal



El El ascensor entra en la operación de atención al cliente estado después este señal es activo.

29:Direct viajar conducir señal

El ascensor no no responder a llamadas de pasillo cuando este señal es activo en asistente estado. 30:Dirección cambiar señal

El cambio de ascensor es el dirección de carrera cuando esto señal es activo en asistente estado. 31: Señal de funcionamiento independiente

El ascensor sale de la control paralelo modo cuando este señal es activo.

31:Puerta 2 selección señal

Si el puerta abierta/cerrada es revisado por el interruptor o botón en el auto en opuesto puerta control modo,el Terminal es usado a recibir este señal.Cuando este señal es activo,puerta 2 es usado. Cuando este señal es inactivo, puerta 1 es usado.

33:UPS válido señal

La terminal es solía hacerlo recibir la emergencia señal de evacuación en fuerza falla. 34:Puerta abierto botón

La terminal es solía hacerlo recibir la puerta abierto aporte señal.

35:Puerta cerca botón

La terminal es solía hacerlo recibir la puerta cerca aporte señal s .

36:Seguridad circuito

El circuito de seguridad es Es importante garantizar la seguridad correr

del ascensor. 37:Puerta cerrar circuito 1

Él es usado a asegurar eso el sala puerta y auto puerta tener estado cerrado cuando el ascensor r comienza a correr.

38:Puerta cerrar circuito 2

Tiene el mismo función como "Puerta cerrar circuito 2",así que eso tú poder separado el pasillo puerta señal y auto puerta señal.

El sistema considera eso el puerta cerrar es eficaz solo cuando ambos señales 37 y 38 son activo.

39:Media carga señal

Cuando el auto carga excede medio de el límite,este señal se convierte activo.Eso es usado a juez el emergencia correr dirección en corte de energía

40:Motor sobrecalentar señal

Si este señal restos activo para más que 2s,el controlador paradas producción y informes falla Err39 a inmediato motor recalentar demasiado .

41:Puerta máquina 1 seguridad borde señal 42:Puerta máquina 2 seguridad borde señal

Ellos son usado a detectar el seguridad borde señal estado de puerta máquina 1 y puerta máquina 2 ( si existente ).

43: Señal de terremoto

Si este señal restos activo para más que 2s, el ascensor entra el terremoto detener estado, paradas en el más cercano piso de aterrizaje y abre el puerta.Entonces el arranque del ascensor s correr de nuevo después de la terremoto señal se convierte inactivo .

44:Atrás puerta prohibido señal

Si doble puerta máquinas son aplicado,esto señal es usado a prohibir el usar de puerta máquina

2.

45:Carga ligera señal

Él es usado para juicio por molestias en el anti-molestias función.Si Bit2 en F 8-13 es colocar a 1,el sistema realiza tontería juicio t por usando el carga ligera interruptor.El carga abajo 30% de el calificado carga es considerado como luz carga .

46:Sencillo/Doble puerta selección

Este función es válido solo en opuesto puerta control modo 3.Cuando este señal es activo,el ascensor es doble puerta servicio estado;de lo contrario, el el ascensor es en soltero puerta servicio estado. 47:Fuego emergencia piso conmutación señal

El NICE1000 nuevo apoya dos fuego emergencia pisos. Por defecto, el ascensor parado s en fuego emergencia piso 1 en fuego emergencia estado. Si este señal es activo, el ascensor parado s en fuego emergencia estado.

48: Virtual piso aporte

Esta señal es requerido cuando la distancia del piso es también grande.

Si el piso distancia es también grande, el tiempo protección puede ser activado y el sistema informes Err30 después a desde hace mucho tiempo corriendo. A resolver el problema, tu necesidad a colocar el virtual piso aporte en a adecuado intermedio posición del piso. Entonces, el ascensor aclara el contado tiempo después de llegar en este piso virtual, así que eso el El sistema lo hará no informe Err30.

49: Bombero cambiar señal

Es la señal del interruptor del bombero. y es solía hacerlo permitir el bombero corriendo. Después el ascensor devoluciones a el fuego emergencia piso, el ascensor entra el bombero correr estado si la señal de los bomberos es activo.

51-99: Reservado

101-199: Estos señales respectivamente corresponder a 01 a 99 en secuencia. 01 a 99 son NO entradas, mientras que 101 a 199 son CAROLINA DEL NORTE entradas.

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
F5-25	X25 de mayor voltaje aporte función selección	01-16	01		★
F5-26	X26 de mayor voltaje aporte función selección	01-16	02		★
F5-27	X27 de mayor voltaje aporte función selección	01-16	03		★

00: Inválido

Incluso si allá es señal aporte a el terminal, la sistema tiene No respuesta. Tú poder todo localizado Esta función a terminales que están no usado a prevenir mal funcionamiento.

01: Seguridad circuito señal

Esta terminal es Se utiliza para detectar la señal de alto voltaje comentario de el seguridad circuito. 02: Puerta cerrar circuito 1 señal

Este Terminal es usado a detectar el de mayor voltaje señal comentario de el puerta cerrar circuito, incluyendo el circuito de puerta de pasillo y auto puerta cerrar circuito.

03: Puerta cerrar circuito 2 señal

Este Terminal es usado a detectar el de mayor voltaje señal comentario de el puerta cerrar circuito, incluyendo el sala circuito de puerta y puerta del coche cerrar circuito.

04-16: Reservado

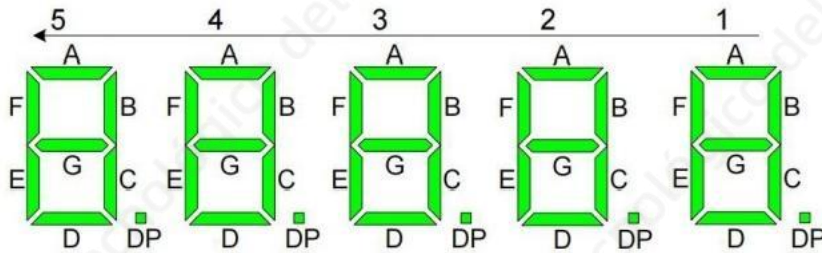
Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unida d	Propiedad
----------------------	-------------------------	------------------------	----------------	------------	-----------

F5-28	Estado terminal mostrar 1				•
F5-29	Estado terminal mostrar 2				•

Después tú ingresar el F5-28 menú,el operación panel I pantallas el estado de todas las E/S terminales de el sistema.

Los LED están dispuestos de la siguiente manera: 5,4,3,2,1 desde izquierda a bien .

Cifra 7-4 E/S Terminal estado (F5-28)



El siguiente mesa describe El significado de los segmentos LED que indican el terminal de E/S estado en F5-28.

Mesa 7-2 Significado de el CONDUJO segmentos para F5-28

No.	Segment	Significado de Segmento EN
1	A	Reservado
	B	Arrasamiento 1 señal activo
	do	Nivelación 2 señal activo
	D	Zona de la puerta señal activo
	mi	Salida del contactor RUN comentario
	F	Retroalimentación del contactor de freno 1 señal activo
	GRAM	Retroalimentación del contactor de freno 2 señal activo
	DP	Cortocircuito del estator del PMSM contactor comentario señal activa
2	A	Puerta de cortocircuito circuito de bloqueo contactor comentario señal activo
	B	Inspección señal activo
	do	Inspección hacia arriba señal activo
	D	Inspección hacia abajo señal I activo
	mi	Primera emergencia de incendio señal activo
	F	Reservado
	GRAM	Bloqueo del ascensor señal activo
	DP	Arriba límite señal activa

No.	Segmento	Significado de Segmento EN
3	A	Abajo señal de límite activo
	B	Desaceleración ascendente señal activo
	do	Desaceleración descendente señal activo
	D	Señal de sobrecarga activo
	mi	Señal de carga completa activo
	F	Señal de parada de emergencia (retroalimentación de seguridad) activa
	GRAM O	Puerta 1 abierto límite señal activa
	DP	Puerta 2 abierta límite señal activo
4	A	Puerta 1 cerca límite señal activo
	B	Puerta 2 cerca límite señal activa
	do	Máquina de puerta 1 luz cortina señal activo
	D	Máquina de puerta 2 cortina de luz señal activo
	mi	Señal de asistente activo
	F	Viaje directo señal activo
	GRAM O	cambio de dirección señal activa
	DP	carrera independiente señal activo
5	A	Puerta 2 selección señal al activo
	B	Unión Postal Universal señal de entrada activo
	do	Botón de apertura de puerta activo
	D	Botón de cierre de puerta activo
	mi	Cerradura de la puerta circuito 1 señal activo
	F	Cerradura de la puerta circuito 2 señal activo
	GRAM O	Señal de media carga activo
	DP	Reservado

La siguiente tabla describe el significado del LED segmentos indicando el E/S Terminal estado en F5-29.

Tabla 7-3 Significado de la CONDUJO segmentos para F5-29

No.	Segmento	Significado de Segmento EN
1	A	Inválido
	B	Circuito de seguridad señal activo
	do	Puerta circuito de bloqueo 1 señal activo
	D	Puerta circuito de bloqueo 2 señal activo
	mi	Reservado
	F	Reservado
	GRAM O	Reservado

	DP	Reservado
--	----	-----------

## Capítulo 7 Descripción de Función Códigos

No.	Segmento	Significado de Segmento EN
2	A	Salida Y0 activo
	B	Contactador RUN salida activa
	do	Salida del contactador de freno activo
	D	Arranque de mayor voltaje de freno activo
	mi	Salida de ventilador/lámpara activo
	F	Cortocircuito del estator del PMSM contactador producción activo
	GRAM O	Puerta 1 abierto producción activo
	DP	Puerta 1 cerca producción activo
3	A	Puerta 2 abierto producción activo
	B	Puerta 2 cerca producción activo
	do	Bajo 7 segmentos a mostrar producción activo
	D	B de 7 segmentos bajos salida de pantalla activo
	mi	Do de 7 segmentos bajos mostrar producción activo
	F	D de 7 segmentos bajos mostrar producción activo
	GRAM O	E de 7 segmentos bajos mostrar producción activo
	DP	f baja de 7 segmentos mostrar producción activo
4	A	G de 7 segmentos bajos mostrar producción activo
	B	Visualización de flecha hacia arriba producción activo
	do	Flecha hacia abajo salida activa
	D	Signo menos mostrar producción activo
	mi	Regresando al piso base en fuego emergencia producción activo
	F	Salida del zumbador activo
	GRAM O	Salida de sobrecarga activo
	DP	Gong de llegada salida activa

No.	Segmento	Significado de Segmento EN
5	A	Carga completa producción activo
	B	Inspección producción activo
	do	Salida de ventilador/lámpara 2 activo
	D	Puerta de cortocircuito circuito de bloqueo contactador producción activo
	mi	Código BCD/Gray/salida de bits altos de 7 segmentos activa
	F	Controlador funcionando normalmente producción activo
	GRAM O	Reservado



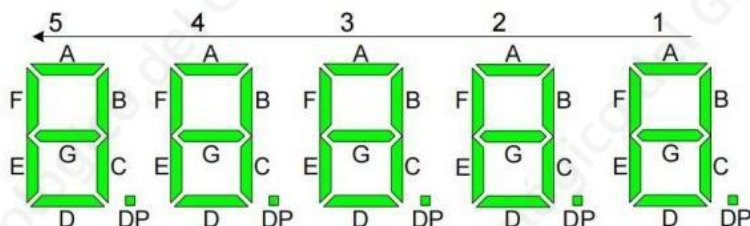
DP	Reservado
----	-----------

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F5-30	E/S de piso Terminal estado mostrar 1	.	.	.	•
F5-31	E/S de piso botón estado mostrar 2	.	.	.	•

Después de ingresar al F5-30 menú, el operación panel pantallas el estado de todo piso E/S terminales del sistema.

El LED son organizado como 5,4,3,2,1 de izquierda a bien.

Cifra 7-5 Piso Estado del terminal de E/S (F5-30)



El siguiente mesa describe el significado de Los segmentos LED que indican el E/S de piso estado terminal en F5-30.

Tabla 7-4 Significado de la Segmentos de LED para F5-30

No.	Segmento	Significado de Segmento EN
1	A	Puerta 1 botón de apertura E/S activo
	B	Puerta 1 botón de cierre E/S activo
	do	Puerta 1 abierto demora botón E/S activo
	D	Piso 1 puerta 1 auto llamar E/S activo
	mi	Piso 2 puerta 1 auto llamar E/S activo
	F	Piso 3 puerta 1 auto llamar E/S activo
	GRAM	Piso 4 puertas 1 auto llamar E/S activo
	DP	Piso 5 puerta 1 auto llamar E/S activo

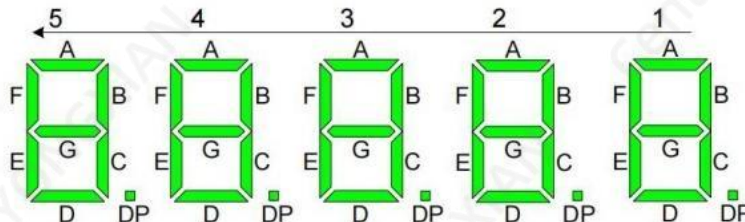
No.	Segmento	Significado de Segmento EN
5	A	Carga completa producción activo
	B	Inspección producción activo
	do	Salida de ventilador/lámpara 2 activo
	D	Puerta de cortocircuito circuito de bloqueo contactor producción activo
	mi	Código BCD/Gray/salida de bits altos de 7 segmentos activa
	F	Controlador funcionando normalmente producción activo
	GRAM O	Reservado
	DP	Reservado

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F5-30	E/S de piso Terminal estado mostrar 1	.	.	.	•
F5-31	E/S de piso botón estado mostrar 2	.	.	.	•

Después de ingresar al F5-30 menú, el operación panel pantallas el estado de todo piso E/S terminales del sistema.

El LED son organizado como 5,4,3,2,1 de izquierda a bien.

Cifra 7-5 Piso Estado del terminal de E/S (F5-30)



El siguiente mesa describe el significado de Los segmentos LED que indican el E/S de piso estado terminal en F5-30.

Tabla 7-4 Significado de la Segmentos de LED para F5-30

No.	Segmento	Significado de Segmento EN
1	A	Puerta 1 botón de apertura E/S activo
	B	Puerta 1 botón de cierre E/S activo
	do	Puerta 1 abierto demora botón E/S activo
	D	Piso 1 puerta 1 auto llamar E/S activo
	mi	Piso 2 puerta 1 auto llamar E/S activo
	F	Piso 3 puerta 1 auto llamar E/S activo
	GRAM O	Piso 4 puertas 1 auto llamar E/S activo
	DP	Piso 5 puerta 1 auto llamar E/S activo

No.	Segmento	Significado de Segmento EN
2	A	Piso 6 puerta 1 auto llamar E/S activa
	B	Piso 7 puerta 1 auto llamar E/S activo
	do	Piso 8 puerta 1 auto llamar E/S activa
	D	Piso 9 puerta 1 auto llamar E/S activa
	mi	Piso 10 puertas 1 auto llamar E/S activo
	F	Reservado
	GRAM O	Reservado
	DP	Reservado
3	A	Piso 1 puerta 1 arriba llamar E/S activo
	B	Reservado
	do	Piso 2 puerta 1 arriba llamar E/S activo
	D	Piso 2 puerta 1 abajo llamar E/S activa
	mi	Piso 3 puerta 1 arriba llamar E/S activo
	F	Piso 3 puerta 1 abajo llamar E/S activo
	GRAM O	Piso 4 puerta 1 arriba llamar E/S activo
	DP	Piso 4 puertas 1 abajo llamar E/S activo
4	A	Piso 5 puerta 1 arriba llamar E/S activo
	B	Piso 5 puerta 1 abajo llamar E/S activo
	do	Piso 6 puerta 1 arriba llamar E/S activo
	D	Piso 6 puerta 1 abajo llamar E/S activa
	mi	Piso 7 puerta 1 arriba llamar E/S activo
	F	Piso 7 puerta 1 abajo llamar E/S activo
	GRAM O	Piso 8 puerta 1 arriba llamar E/S activo
	DP	Piso 8 puerta 1 abajo llamar E/S activa
5	A	Piso 9 puerta 1 arriba llamar E/S activo
	B	Piso 9 puerta 1 abajo llamar E/S activa
	do	Reservado
	D	Piso 10 puertas 1 abajo llamar E/S activo
	mi	Reservado
	F	Reservado
	GRAM O	Reservado
	DP	Reservado

La siguiente tabla describe El significado de los segmentos LED que indican la E/S de piso Terminal estado en F5-31.

Mesa 7-5 Significado de el CONDUJO segmentos para F5-31

No.	Segmento	Significado de Segmento EN
1	A	Puerta 2 abierto botón E/S activo
	B	Puerta 2 botón de cerrar E/S activo
	do	Puerta 2 abierto retraso pero tono E/S activo
	D	Piso 1 puerta 2 auto llamar E/S activo
	mi	Piso 2 puerta 2 auto llamar E/ S activa
	F	Piso 3 puerta 2 auto llamar E/S activo
	GRAM O	Piso 4 puertas 2 auto llamar E/S activo
	DP	Piso 5 puerta 2 auto llamar E/S activo
2	A	Piso 6 puerta 2 auto llamar E/S activo
	B	Piso 7 puerta 2 auto llamar E/S activo
	do	Piso 8 puerta 2 auto llamar E/S activo
	D	Piso 9 puerta 2 auto llamar E/S activo
	mi	Piso 10 puertas 2 auto llamar E/S activo
	F	Reservado
	GRAM O	Reservado
	DP	Reservado
3	A	Piso 1 puerta 2 arriba llamar E/S activo
	B	Reservado
	do	Piso 2 puerta 2 arriba llamar E/S activo
	D	Piso 2 puerta 2 abajo llamar E/S activo
	mi	Piso 3 puerta 2 arriba llamar E/S activo
	F	Piso 3 puerta 2 abajo llamar E/S activo
	GRAM O	Piso 4 puerta 2 arriba llamar E/S activo
	DP	Piso 4 puerta 2 abajo llamar E/S activo
4	A	Piso 5 puerta 2 arriba llamar E/S activo
	B	Piso 5 puerta 2 abajo llamar E/S activo
	do	Piso 6 puerta 2 arriba llamar E/S activo
	D	Piso 6 puerta 1 abajo llamar E/S activo
	mi	Piso 7 puerta 1 arriba llamar E/S activo
	F	Piso 7 puerta 1 abajo llamar E/S activo
	GRAM O	Piso 8 puerta 1 arriba llamar E/S activo
	DP	Piso 8 puerta 1 abajo llamar E/S activo

No.	Segmento	Significado de Segmento EN
5	A	Piso 9 puerta 1 arriba llamada/O activo
	B	Piso 9 puerta 1 abajo llamar E/S activo
	do	Reservado
	D	Piso 10 puertas 1 abajo llamar E/S activo
	mi	Reservado
	F	Reservado
	GRAMO	Reservado
	DP	Reservado

## Grupo F6: Básico Parámetros del ascensor

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
F6-00	Piso superior de el ascensor	F6-01 a 16	5	.	★
F6-01	Planta baja de el ascensor	1 a F6-00	1	.	★

Estos dos parámetros son usado a colocar el arriba piso y abajo piso del ascensor, determinado por el número de de hecho instalado arrasamiento platos.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F6-02	Aparcamiento piso	F6-01 a F6-00	1	.	★

Cuando el inactivo tiempo de el ascensor exceder ds el valor colocar en F9-00,el ascensor devoluciones a el piso de estacionamiento automáticamente.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F6-03	Emergencia de incendio piso	F6-01 a F6-00	1	.	★

Al entrar el estado de regresando a el emergencia de incendio piso, el ascensor vuelve a este piso.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F6-04	Ascensor piso de bloqueo	F6-01 a F6-00	1	.	★

Cuando entrando el ascensor cerrar estado,el ascensor devoluciones a este piso.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F6-05	Servicio pisos	0-65535	65535	.	★

Él es usado a colocar el servicio pisos.

Este función código es activado a través de poco direccionamiento.



Los 16 bits de la El código de función corresponde respectivamente hasta 16 pisos. Si un bit se establece en 1, el ascensor voluntad responder a llamadas de este suelo;si f este poco es colocar a 0,el ascensor voluntad no responder a

## Capítulo 7 Descripción de la función Códigos



llamadas de este piso.

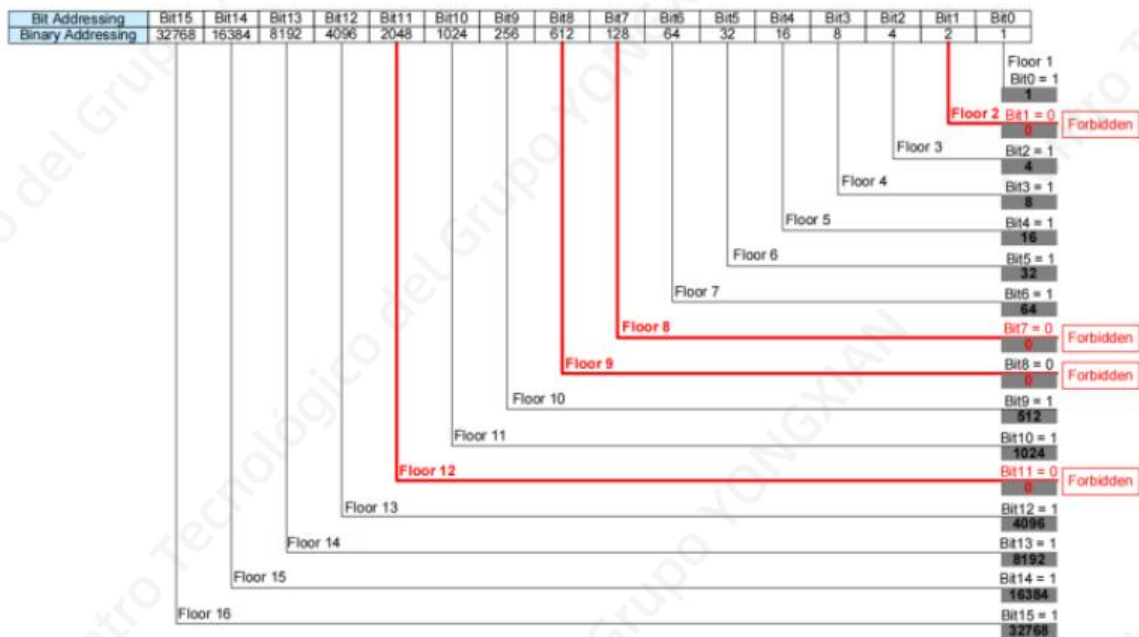
**Figura 7-6 Conversión del valor binario de F6-05 a decimal I**



mplo:

Eje

Si pisos Los ascensores 2, 8, 9 y 12 de un total de 16 pisos deben estar prohibidos, y todos los demás pisos están prohibidos. servicio,nosotros necesidad a colocar Bit1,Bit7,Bit8 y Bit11 correspondiente a pisos 2,8,9 y 12 a 0,y colocar el otro bits a 1,como mostrado en el siguiente cifra.



Convertir el binario valor a decimal:

$$1+4+8+16+32+64+512+1024+4096+8192+16384+32768=63101$$



Luego, ingrese "63101" para F6-05 en el operación panel.

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
F6-06	Función de ascensor control 1	0-65535	0	-	★

El es usado a seleccionar el requerido ascensor funciones.

Cada poco de el función código define a función, como describió en el siguiente mesa.

Si un poco está establecido a 1, la función indicada por este bit está habilitado; si este bit está configurado en 0, el función está deshabilitado.

Mesa 7-7 Funciones en indicado por bits de F6-06

Ascensor F6-06 función control 1			
Poco	Función	Descripción	Por defecto
Bit1	Regresando a base piso si hay desviación de posición también grande	El ascensor se detiene un t más cercano aterrizaje piso y entonces regresa a la base piso para verificación cuando el auto posición desviación es también grande.	0
Bit2	Reservado	Reservado	-
Bit3	El timbre no suena tuitear sobre renivelación	El relé de salida del zumbador no funciona al re-arrasamiento.	0
Bit5	Cancelado reinicio automático de puerta cerrar falla	La puerta cerrar falla es no reiniciar automáticamente.	0
Bit6	Piso limpio número y mostrar dirección en avance	El número de piso mostrado es claro antes el ascensor alcanza el objetivo piso. Si el ascensor necesidades a cambiar el dirección, la cambió dirección es mostrado en avance.	0
Bit8	No se permite la llamada al pasillo direccional	Se utiliza para la aplicación dónde allá es solo uno Botón de llamada de pasillo. El botón de llamada de pasillo aporte poder ser conectado al botón de arriba aporte o abajo botón aporte para este piso en el Interruptor magnetotérmico.	0
Bit9	No detecta cosa análoga rotura de cables	El sistema lo hace no detectar cable analógico rotura durante normal correr.	0
Bit10	Puerta cerrar desconectado una vez cuando inspección transformado a normal	Cuando el estado de inspección es transformado a el norma estado, el ascensor puede entra el normal estado solo después el puerta cerrar es desconectado en una ocasión.	0

Tú poder vista y colocar F6-06 como Sigue:

El métodos de visita F6-06 son como Sigue:

- Método 1 (visualización de decimales) valor: Después ingresa F6-06, el panel de operación muestra un decimal número, correspondiente a la suma de todo el valores binarios válidos. Para ejemplo, si Bit0, Bit3, y Bit8 son válidos y Los demás bits no son válidos, se muestra el El número decimal es 00265. El número decimal puede ser Sólo visto y No se puede cambiar.

Luego, ingrese "63101" para F6-05 en el operación panel.

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
F6-06	Función de ascensor control 1	0-65535	0	-	★

Él es usado a seleccionar el requerido ascensor funciones.

Cada poco de el función código define a función, como d describió en el siguiente mesa.

Si un poco está establecido a 1, la función indicada por este bit está habilitado; si este bit está configurado en 0, el función está deshabilitado.



Mesa 7-7 Funciones en indicado por bits de F6-06

Ascensor F6-06 función control 1			
Poco	Función	Descripción	Por defecto
Bit1	Regresando a base piso si hay desviación de posición también grande	El ascensor se detiene un t más cercano aterrizaje piso y entonces regresa a la base piso para verificación cuando el auto posición desviación es también grande.	0
Bit2	Reservado	Reservado	-
Bit3	El timbre no suena tuitear sobre renivelación	El relé de salida del zumbador no funciona al re-arrasamiento.	0
Bit5	Cancelado reinicio automático de puerta cerrar falla	La puerta cerrar falla es no reiniciar automáticamente.	0
Bit6	Piso limpio número y mostrar dirección en avance	El número de piso mostrado es claro antes el ascensor alcanza el objetivo piso. Si el ascensor necesidades a cambiar el dirección, la cambió dirección es mostrado en avance.	0
Bit8	No se permite la llamada al pasillo direccional	Se utiliza para la aplicación dónde allá es solo uno Botón de llamada de pasillo. El botón de llamada de pasillo aporte poder ser conectado al botón arriba aporte o abajo botón aporte para este piso en el Interruptor magnetotérmico.	0
Bit9	No detecta cosa análoga rotura de cables	El sistema lo hace no detectar cable analógico rotura durante normal correr.	0
Bit10	Puerta cerrar desconectado una vez cuando inspección transformado a normal	Cuando el estado de inspección es transformado a el norma estado, el ascensor puede entra el normal estado solo después el puerta cerrar es desconectado en una ocasión.	0

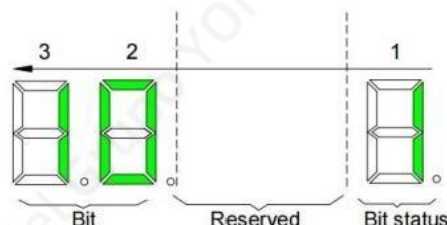
Tú poder vista y colocar F6-06 como Sigue:

El métodos de visita F6-06 son como Sigue:

· Método 1 (visualización de decimales) valor): Después ingresa F6-06, el panel de operación muestra un decimal número, correspondiente a la suma de todo el valores binarios válidos. Para ejemplo, si Bit0, Bit3, y Bit8 son válidos y Los demás bits no son válidos, se muestra El número decimal es 00265. El número decimal puede ser Sólo visto y No se puede cambiar.

·Método 2 (bit de visualización): En el decimal Interfaz de visualización de números , presione  o  y la operación panel muestra el valor en un poco s.


Cifra 7-6 Visualización F6-06 en poco



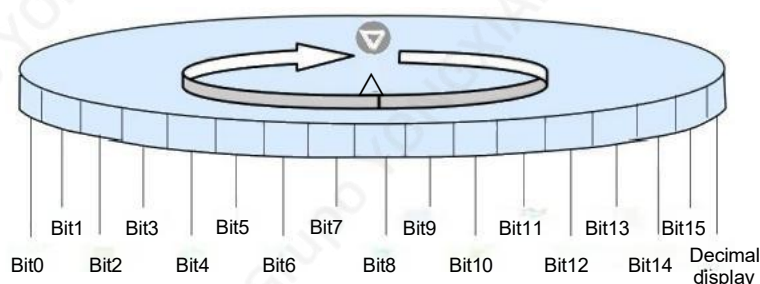
Como mostrado en el anterior figura,la LED son numerado 1,2,y 3 de bien a LED izquierdos 2 y 3 indicar el actual un poco,y LED 1 indicar el estado de el actual bit: 1(válido)o 0 (inválido). La figura anterior muestra que Bit10 es válido, es decir, la función "Puerta cerrar desconectado una vez cuando inspección transformado a normal "is activado.

El método de configuración F6-06 es como Sigue :

Tú poder colocar a total de 16 bits (Bit0 a Bit15).Presione  o  en el operación panel

a vista el bits (indicado por LED 2 y 3)cíclicamente ,y presione  para colocar el estado de el actual bit(indicado por CONDUJO 1).

Cifra 7-7 Visualización bits cíclicamente



Función códigos con múltiple bits poder ser visto y colocar en el mismo forma como F6-06.Estos función códigos incluir F6-07,F6-64 a F6-69,FB-07,FC-00 y FC-01,y FE-13 y F E- 14.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unid ad	Propiedad
F6-07	Función de ascensor control 2	0-65535	0	.	★

Él es Se utiliza para seleccionar el requerido ascensor funciones .

Cada poco de la función código define una función,como descrito en la siguiente mesa.

Si un bit se establece en 1, la función indicada por esto poco está habilitado;si este bit está configurado para 0 ,el función es desactivado.

Para detalles en cómo a vista y colocar esta función código en bit,consulte F6-06.

Mesa 7-8 Funciones en indicado por bits de F6-07

F6-07 Función del ascensor control 2			
Poco	Función	Descripción	Por defecto
Bit2	Flecha parpadeando durante correr	La flecha de la pantalla parpadea durante ascensor corriendo.El parpadeo intervalo es colocar en F6-08.	0
Bit3	Ascensor cerrar en el asistente estado	El ascensor esta bloqueado adecuadamente en el asistente estado	0
Bit6	Falla código no mostrado en teclado	El código de falla no es desplegado en el teclado de el Interruptor magnetotérmico.	0
Bit9	Deja de sostener en freno comentario anormal	Cuando la retroalimentación del freno es anormal,el controlador conserva el tenencia esfuerzo de torsión.	0
Bit10	Cancelando Err30 en renivelación	Err30 no es juzgado durante renivelación.	0
Bit12	Falla automática reiniciar	El controlador se reinicia automáticamente las fallas una vez cada hora	0
Bit13	Súper piso corto función	El controlador no puede realizar ajuste del eje si el piso altura es menos que 500 mm.Después este función es habilitado, ajuste del eje puede ser e realizado normalmente.	0
Bit14	Arriba ralentizar no reiniciar para súper corto piso	Si esta función es habilitado,el arriba desacelerar 1 señal no se reinicia piso pantalla.El abajo desacelerar 1 La señal aún restablece el piso Mostrar.Esto es válido solo cuando el personalizado súper piso corto función es activado .	0
Bit15	Abajo ralentizar no reiniciar para súper corto piso	Si esto función es habilitado,el abajo desacelerar 1 la señal no se reinicia piso pantalla.El arriba desacelerar 1 señal aún se reinicia piso Mostrar.Esto es válido sólo cuando el personalizado súper piso corto función es activado .	0

Código de función	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
F6-08	Flecha parpadeante intervalo	0-5.0	1		★

Él es Se utiliza para fijar la flecha. parpadeo intervalo en el que la flecha parpadea función es activado .

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F6-09	Aleatorio prueba veces	0-60000	0		★

Cuando el prueba los tiempos son conjunto,el ascensor selecciona pisos al azar y comienza funcionamiento automático hasta el colocar veces es alcanzó.

Código de función	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
-------------------	----------------------	-----------------	-------------	--------	-----------

## Códigos

F6-10	Prueba función selección	Bit0: Llamada de sala prohibido Bit1: Puerta abierta prohibido Bit2: Sobrecarga prohibida Bit3:Límite prohibido	0	.	★
-------	--------------------------	--	---	---	---

·Bit0: Llamada de pasillo prohibida

El ascensor hace no responder a sala llamadas si él es colocar a 1.Es automáticamente restaurado a 0 en fuerza falla.

·Bit1: Puerta abierta prohibido

El ascensor no abre automáticamente la puerta si está configurado en 1.Es automáticamente restaurado a 0 en corte de energía

·Bit2: Sobrecarga prohibido

El sobrecarga función hace no llevar efecto si él es colocar a 1 .Eso es automáticamente restaurado a 0 en fuerza fracaso,así que eso el correr en 110% de la calificado carga es permitido.

·Bit3:Límite prohibido

Límite protección es desactivado cuando él es colocar a 1,así que eso tú poder inspeccionar el límite cambia.Eso es automáticamente restaurado a 0 en corte de energía.El configuración es válido Sólo para el actual tiempo .

·Bit4 a Bit15: Reservado

Nota eso F6-10 poder ser colocar solo por profesional ingenieros con Precaución.El consecuencia es llevado por el persona que realiza el configuración.

Asegúrese de que F6-10 está configurado en 0 durante normal ascensor correr.

Código de función	Parámetro Nombre	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F6-11	Función L1 selección	201-399	201	.	★
F6-12	Función L2 selección	201-399	202	.	★
...	..	...	...	...	...
F6-59	Función L49 selección	201-399	00	.	★
F6-60	Función L50 selección	201-399	00	.	★

Estos parámetros se utilizan para seleccionar el funciones de entrada del suelo botones. Los valores de ajuste se describen a continuación. mesa.

00	00: Inválido
201-203(Puerta 1 abrir/cerrar)	201:Puerta 1 botón de apertura 202:Puerta 1 cerca botón 203:Puerta 1 abierto botón de retardo
204	Puerta 2 botón de selección
205-210	Reservado



### Códigos

200-299 (Puerta 1 control parámetros)	211-226(Puerta 1 auto llamar)	211:Puerta 1 piso 1 auto llamar 212:Puerta 1 piso 2 auto llamar 213:Puerta 1 piso 3 auto llamar 214:Puerta 1 piso 4 auto llamar 215:Puerta 1 piso 5 auto llamar 216:Puerta 1 piso 6 auto llamar 217:Puerta 1 piso 7 auto llamar 218:Puerta 1 piso 8 auto llamar 219:Puerta 1 piso 9 auto llamar 220:Puerta 1 piso 10 auto llamar 221:Puerta 1 piso 11 auto llamar 222:Puerta 1 piso 12 auto llamar 223:Puerta 1 piso 13 auto llamar 224:Puerta 1 piso 14 auto llamar 225:Puerta 1 piso 15 auto llamar 226:Puerta 1 piso 16 auto llamar
	227-230	Reservado

200-299 (Puerta 1)	231-245(Puerta 1 arriba llamar)	231:Puerta 1 piso 1 arriba llamar 232:Puerta 1 piso 2 arriba llamar 233:Puerta 1 piso 3 arriba llamar 234:Puerta 1 piso 4 arriba llamar 235:Puerta 1 piso 5 arriba llamar 236:Puerta 1 piso 6 arriba llamar 237:Puerta 1 piso 7 arriba llamar 238:Puerta 1 piso 8 arriba llamar 239:Puerta 1 piso 9 arriba llamar 240:Puerta 1 piso 10 arriba llamar 241:Puerta 1 piso 11 arriba llamar 242:Puerta 1 piso 12 arriba llamar 243:Puerta 1 piso 13 arriba California 244:Puerta 1 piso 14 arriba llamar 245:Puerta 1 piso 15 arriba llamar
	246-251	Reservado



**Códigos**

control parámetros)	252-266 (Puerta 1 abajo llamar)	252:Puerta 1 piso 2 abajo llamar 253:Puerta 1 piso 3 abajo llamar 254:Puerta 1 piso 4 abajo llamar 255:Puerta 1 piso 5 abajo llamar 256:Puerta 1 piso 6 abajo llamar 257:Puerta 1 piso 7 abajo llamar 258:Puerta 1 piso 8 abajo llamar 259:Puerta 1 piso 9 abajo llamar 260:Puerta 1 piso 10 abajo llamar 261:Puerta 1 piso 11 abajo llamar 262:Puerta 1 piso 12 abajo llamar 263:Puerta 1 piso 13 abajo llamar 264:Puerta 1 piso 14 abajo llamar 265:Puerta 1 piso 15 abajo llamar 266:Puerta 1 piso 16 abajo llamar
	267-299 Reservados	

301-399 (Puerta 2 control parámetros)	301-303(Puerta 2 abrir/cerrar)	Estos valores son definido en el De la misma manera como aquellos de puerta 1.
	304:Puerta 2 botón de selección indicador	
	305-310 (Reservado)	
	311-326(Puerta 2 auto llamar)	
	327-330(Reservado)	
	331-345(Puerta 2 arriba llamar)	
	346-351(Reservado)	
	352-369(Puerta 2 abajo California)	
	370-399(Reservado)	

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F6-61	Arrasamiento retardo del sensor	10-50	14	EM	★

Él es usado a colocar el demora tiempo de el acción tiempo de el arrasamiento sensor a el tiempo cuando la nivelación la señal se convierte a activo.No es necesario modificar este parámetro.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unida d	Propiedad
F6-62	Tiempo intervalo de aleatorio correr	0-1000	3	S	☆

Él es usado a colocar el tiempo intervalo entre dos tiempo mes de aleatorio correr.

Código de función	Parámetro Nombre	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propieda d
----------------------	---------------------	------------------------	----------------	--------	---------------

**Códigos**

F6-64	Programa control selección 1	0-65535	0		★
F6-65	Programa control selección 2	0-65535	0		★
F6-66	Programa control selección 3	0-65535	0		★

Estos parámetros son usado a colocar programa control funciones.

Cada poco de el función código define a función, como d describió en el siguiente mesa.

Si un poco está establecido a 1, la función indicada por este bit está habilitado; si este bit está establecido a 0, el función está deshabilitado.

Para detalles en cómo a vista y colocar este función código en bit, refer a F6-06.

Mesa 7-9 Funciones indicado ed por el bits de F6-64

Programa F6-64 control selección 1			
Poco	Función	Descripción	Por defecto

Bit1	Suave función límite	Cuando la subida se desacelera y abajo arrasamiento señales son activo y el arriba arrasamiento señal es inactivo, el sistema considera que la u p límite se realiza. es el mismo para el abajo límite señal.	0
Bit4	Solo apertura uno puerta de opuesto puertas bajo manual control	Esta función es activado solo en el opuesto puerta control modo 3 (llamada al pasillo independiente, puerta opuesta manual control). En este caso, sólo uno puerta abre cada tiempo mientras el otro La puerta debe permanecer en el puerta cerca límite estado.	0
Bit5	Claro llamadas inmediatamente en ascensor cerrar	Cuando el ascensor cerrar señal está activo, el sistema borra inmediatamente el registrado llamadas y permite el ascensor para parar en más cercano aterrizaje piso y entonces devolver a el ascensor cerrar piso.	0
Bit9	Desactivación de la marcha atrás número de piso claro	El sistema se borra todo el actual auto llamadas por por defecto cada vez que el ascensor cambios el dirección. Cuando este La función está habilitada, función de claro contrarrestar piso números es desactivado.	0
Bit11	Respondiendo al coche llamadas primero	El sistema responde al hall llamadas solo después ejecutando todo auto llamadas.	0

**F6-65 Control de programa selección 2**

Poco	Función	Descripción	Por defecto
Bit2	Inspección a detener pendiente a desacelerar	Durante inspección en marcha, si el desacelerar cambiar hechos, el sistema desacelera a detener.	0
Bit4	Zumbador piar durante puerta abierta demora	El timbre sonará cuando el puerta abierto demora tiempo colocar en Fb-13 es alcanzó.	0

**Códigos**

Bit8	Puerta abierto en ascensor cerrar	En el ascensor cerrar estado,el ascensor mantiene el puerta abierto en el ascensor cerrar piso.	0
Bit9	Pantalla disponible en ascensor cerrar	En la esclusa del ascensor estado, salón llamadas son desplegado normalmente	0
Bit11	Parpadeo en llegada	La pantalla del coche parpadea cuando el llega el ascensor en a piso El parpadeo avance tiempo es colocar en F6-74.	0
<b>F6-66 Control de programa selección 3</b>			
Poco	Función	Descripción	Por defecto
Bit1	Cancelando puerta abrir/cerrar Comando en demora después puerta abierta/ cerca límite	Si esta función es habilitado ,el puerta abrir/cerrar dominio se cancela en el demora de 1s después puerta abrir/ cerrar límite	0
Bit2	No juzgando puerta cerrar estado en puerta cerca producción	En condiciones normales, el sistema determina eso el puerta está completamente cerrado Sólo cuando el puerta cerca límite señal está activo y el puerta cerrar es aplicado. Si esta función está habilitado, el sistema necesidad no juez el puerta cerrar estado.	0
Bit3	Puerta cerca dominio producción durante la carrera	El comando de cerrar puerta es producción continuamente durante el ascensor correr.	0

Bit4	Regresando a base piso para verificación por primera vez fuerza-en	El ascensor corre hacia el fondo piso para verificación en encendido para el primero tiempo .	0
------	--	---	---

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F6-67	Función de asistente selección	0-65535	128		★

Cada poco de el función código define a función,como d describió en el siguiente mesa.

Si un poco está establecido a 1,la función indicada por este bit está habilitado; si este bit está configurado en 0,el función está deshabilitado.

Para detalles en cómo a vista y colocar este función código en bit,refer a F6-06.

Mesa 7-10 Relacionado con el asistente funciones iones indicado por bits de F6-67

<b>F6-67 Selección de función de asistente</b>			
Poco	Función	Descripción	Por defecto
Bit0	Llamadas canceladas después entrando asistente estado	Todas las llamadas de coche y sala llamadas son celda de lata después el sistema entra el asistente estado para el primero tiempo.	0
Bit1	No responde a sala llamadas	El coche parpadea adentro, provocando allí es sala c todo,pero el sistema hace no responder.	0

**Códigos**

Bit2	Asistente/Automático estado conmutación	Si esta función es habilitado,el configuración de F5-00 (Asistente/Normal cambiar de versión tiempo)es válido	0
Bit3	Puerta cerrada en correr	La puerta del ascensor se cierra. después el asistente presas el puerta cerca botón a mano.	0
Bit4	Puerta automática cerca	Él es lo mismo como el normal estado.Después el puerta abierto tenencia tiempo se llega a la puerta cierra automáticamente.	0
Bit5	Timbre tweet en intervalos en el servicio estado	Cuando el pasillo llama piso y el auto llamar piso son diferente,el timbre tuits 2,5 segundos en intervalos .	0
Bit6	Zumbador continuo tuiteando en asistente estado	Cuando el pasillo llama piso y el auto llamar piso son diferente,el zumbador tuits continuamente astuto.	0
Bit7	Auto botón de llamada parpadeando a inmediato	Cuando el pasillo llama aporte está activo, el auto llamar botón para el correspondiente piso parpadea a dar a inmediato.	0

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F6-68	Fuego emergencia función selección	0-65535	16456	.	★

Cada poco de el función código define a función,como d describió en el siguiente mesa.

Si un poco está establecido a 1,la función indicada por este bit está habilitado; si este bit está configurado en 0,el función está deshabilitado.

Para detalles en cómo a vista y colocar este función código en bit,refer a F6-06.

Mesa 7-11 Fuego emergencia funciones indicado por bits de F6-68

F6-68 Selección de función de emergencia de incendio			
Poco	Función	Descripción	Por defecto
Bit3	Gong de llegada producción en inspección o fuego emergencia estado	El gong de llegada es salida en el inspección o fuego emergencia estado	0
Bit4	Varios coches llamadas registrado en llamas emergencia estado	Varias llamadas de coche puede ser e registrado en el fuego estado de emergencia.Si esto función es discapacitados , solamente uno auto llamar poder ser registrado d.	0
Bit5	Retentivo en fuerza falla en fuego emergencia estado	En el fuego emergencia estado,el actual sistema y El estado del coche será memorizado en fuerza falla y ser se reanudó después el sistema es motorizado en de nuevo.	0
Bit6	Cierre puerta por manteniendo presionado el puerta botón de cerrar	En el fuego emergencia estado comió,el puerta cerca proceso Sólo se puede completar por tenencia abajo el puerta cerca botón hasta la puerta cerca límite se alcanza.De lo contrario, Será cambiado encima a puerta abierto automáticamente.	0
Bit9	Visualización de llamadas de sala en fuego emergencia estado	Las llamadas al pasillo son desplegado en el fuego emergencia estado.	0

**Códigos**

Bit11	Saliendo del fuego emergencia estado para bombero	El sistema puede salida el fuego emergencia estado solo después de que llega el ascensor en el fuego emergencia piso	0
Bit12	No se borra auto llamadas al revés puerta abierto en bombero correr estado	En la carrera de bomberos estado,el auto llamadas que tienen han sido registrados no están despejado en contrarrestar puerta abierto	0
Bit13	Reservado		0
Bit14	Apertura puerta por manteniendo presionado el puerta botón de apertura	En el fuego emergencia estado comió,el puerta abierto proceso puede ser completado solamente por tenencia abajo el puerta abierto botón hasta que se abra la puerta límite es alcanzado.De lo contrario, Será cambiado encima a puerta cerca automáticamente.	0
Bit15	Puerta automática abierto en fuego emergencia piso	La puerta se abre automáticamente después el ascensor llega en el fuego emergencia piso.	0

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F6-69	Evacuación de emergencia función selección	0-65535	0		★

Cada poco de el función código define a función,como d describió en el siguiente mesa.

Si un poco está establecido a 1,la función indicada por este bit está habilitado; si este bit está configurado en 0,el La función está deshabilitada.

Para detalles en cómo a vista y colocar este función código en bit,refer a F6-06.

Mesa 7-12 Emergencia evacuación funciones indicado por bits de F6-69

F6-69 Selección de la función de evacuación de emergencia								
Poco	Función	Descripción						Por defecto
Bit0	Dirección determinar modo	0	Automáticamente calculador dirección	0	Carga dirección determinar (basado en datos de la celda de carga o media carga señal)	1	Dirección de más cercano aterrizaje piso	0
Bit1		0		1		0		0
Bit2	Parada en evacuación aparcamiento piso	Durante la marcha de evacuación, llega el ascensor. en el Conjunto de piso de estacionamiento de evacuación en F6-73 (él debe ser a distinto de cero valor y es un piso de servicio).De lo contrario, el ascensor paradas en el más cercano piso.						0
Bit4	Compensación en puesta en marcha	arranque sin celda de carga todavía está válido en el proceso de evacuación correr.						0
Bit8	Emergencia correr tiempo protección	Si el ascensor no no llegar en el requerido piso después Años 50 emergencia evacuación en marcha tiempo,Err33 Se informa. En este caso, la función de traspuesta encima cortocircuito estator modo de frenado para la unidad del controlador basado en el tiempo configuración no puedo ser implementado.						0
Bit9	Reservado							0
Bit10	Emergencia salida del zumbador	El timbre suena a las intervalos en el emergencia evacuación correr estado						0



### Códigos

Bit12	Cortocircuito estator modo de frenado cambiado encima a controlador conducir	Permite la función de traspuesta encima cortocircuito estator modo de frenado a controlador conducir.		0
Bit13	Modo de cortocircuito estator frenado modo cambiado A controlador conducir	0	Tiempo configuración Si el tiempo de el cortocircuito estator frenado modo excede el tiempo establecido En F6-75, el controlador comienza a conducir el ascensor	0
		1	Velocidad configuración Si el velocidad es aún más pequeño que el valor de F6-72 después 10 segundos en el cortocircuito modo de frenado del estator, el controlador comienza a conducir el ascensor.	
Bit14	Emergencia evacuación salida modo	0	El sistema sale emergencia evacuación cuando recibiendo la puerta abierta límite señal al de el ascensor eso llega en el objetivo piso.	0
		1	El sistema sale emergencia evacuación cuando recibiendo el cierre de la puerta límite señal de el elevador eso llega en el objetivo piso.	
Bit15	Función selección de cortocircuito estator modo de frenado	Cuando esta función es habilitado, el configuración de relacionado función códigos se convierte eficaz.		0

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
----------------	----------------------	-----------------	-------------	--------	-----------

F6-72	Evacuación de emergencia traspuesta velocidad	0,010-0,630	0.010	EM	★
-------	---	-------------	-------	----	---

Se utiliza para establecer la velocidad de conmutación en el estator en cortocircuito. frenado modo cambiado A controlador Conducir por velocidad configuración.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F6-73	Piso de estacionamiento de evacuación	0 a F6-00	0	-	★

Él es utilizado para establecer la evacuación piso de estacionamiento cuando Bit2 (Parada en evacuación aparcamiento piso) en F6-69 es activado.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F6-74	Avance parpadeante tiempo	0.0-15.0	1	S	☆

Él es solía hacerlo establecer el parpadeo tiempo de antelación cuando el ascensor ar rives el piso requerido por el auto llamar.



## Códigos

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F6-75	Tiempo de espera para conmutación de cortocircuito frenado del estator modo a controlador conducir	0.0-45.0	20.0	S	☆

Él es usado a colocar el intervalo para conmutación de cortocircuito estator frenado modo a controlador modo de conducción. Si El ascensor no llega a la posición de nivelación con el tiempo establecido en este parámetro, el sistema interruptores encima a el controlador conducir modo para emergencia evacuación.

## Grupo F7: Terminal de salida Parámetros

Código de función	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
F7-00	Función YO selección	00-05 o 32	00	-	★

Como un independiente relé salida, YO poder ser asignado con cualquier función entre todo el Funciones de salida de relé. Cuando la función 32 "emergencia evacuación electrónica en fuerza El fracaso es requerido, Sólo YO puedes ser utilizado como el relevo para esto salida. F7-00 debe ser colocar a 32 entonces eso el El ascensor puede cambiar a la emergencia evacuación estado después fuerza falla.

Código de función	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
F7-01	Función Y1 selección	00-05	01	-	★
F7-02	Función Y2 selección	00-05	02	-	★
F7-03	Función Y3 selección	00-05	04	-	★

Las funciones que poder ser asignado para F1-01 a F7-03 son como

sigue: ·00: Inválido

El Terminal tiene Sin función .

·01: EJECUTAR salida del contactor

El terminal con esta función controla si el CORRER contactor es abierto o cerrado. ·02: Contactor de freno control

El terminal con esta función controla si el freno contactor es abierto o cerrado. ·03: Alto voltaje puesta en marcha de freno

La terminal Mantiene la salida durante 4 segundos continuos a control puesta en marcha del freno. ·04: Lámpara/Ventilador correr

Él es utilizado para el lámpara/ventilador correr producción.

·05: Cortocircuito PMSM estator contactor

Cuando el ascensor entra emergencia correr estado al fuerza fracaso, el freno es liberado y este señal es Salida. El auto automáticamente movimientos a el más cercano posición de nivelación bajo el efecto de la Diferencia de peso entre el coche

### Códigos

y el contrapeso. Este función poder también ser usado durante normal ascensor correr a mejorar La seguridad.

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
F7-04	Función Y4 selección	06-99	00	-	★
F7-05	Función Y5 selección	06-99	00	-	★
F7-06	Función Y6 selección	06-99	06	-	★
...	...	...	...	-	★
F7-27	Función Y27 selección	06-99	00	-	★

El funciones de salida son como sigue:

00: Inválido

06:Puerta 1 abierto Salida 07:Puerta 1 cerca Salida 08:Puerta 2 abiertos producción

09:Puerta 2 cerca Salida 10:Baja 7 segmentos a mostrar producción

11:Bajo 7 segmentos b mostrar Salida 12:Baja 7 segmentos do mostrar producción

13:Bajo 7 segmentos d mostrar Salida 14:Baja 7 segmentos mi mostrar producción

15:Bajo 7 segmentos F mostrar Salida 16:Baja 7 segmentos grammo mostrar producción

17:Arriba flecha mostrar Salida 18: Flecha hacia abajo producción

19:Menos firmar mostrar Salida 20:Retorno a base piso en fuego emergencia

21:Zumbador Salida 22: Sobrecarga Salida 23: Gong de llegada producción

24: Carga completa Salida 25: Inspección Salida 26: Salida 2 del ventilador/lámpara

27:Corto puerta cerrar circuito contactor producción

28:BCD/Gris código/7 segmentos bit alto producción

29:Controlador normal correr Salida 30: Salida de cerradura eléctrica

31:Reservado 32:Emergencia evacuación en fuerza falla

33:Forzado puerta cerca 1 34:Forzado puerta cerca 2

35: Estado defectuoso

36: Señal ascendente

Salida de esterilización médica 38: Salida de parada de zona sin puerta

39:Salida de estado sin servicio 40: Reservado

41: Salida de pantalla A de 7 segmentos altos 42: Salida de pantalla A de 7 segmentos altos pantalla b producción

43: Salida de pantalla c de 7 segmentos altos 44: Pantalla d de 7 segmentos altos producción

45: Salida de pantalla e de 7 segmentos altos 46: Salida de pantalla f de 7 segmentos altos

Salida de pantalla g de 7 segmentos altos 48-99: Reservado

## Códigos

### Grupo F8: Mejorado Función Parámetros

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F8-00	Cargar para carga autoajuste celular	0-100	0	%	★

El es Se utiliza para establecer la carga para carga autoajuste de celdas. Para realizar la carga de la celda autoajuste,hacer como Sigue:

- 1.Asegurarse eso F8-01 es colocar a 0 y F8-08 es colocar a 1 a hacer el sistema permitir carga célula sintonización automática.
2. Detenga el ascensor en cualquier piso, con el auto en el sin carga estado.Conjunto F8-00 a 0 y prensa

ENTER

- 3.Poner N% de carga en el coche.Luego ponte F8-00 a 1 ENTERnsa INGRESAR .

Por ejemplo, si usted poner 500 kilogramo carga en el ascensor con calificado carga de 1000 kg, conjunto F8-00 a 50.

Despues de la celda de carga autoajuste es completado,el correspondiente sin carga y carga completa d datos voluntad ser grabado en F8-06 y F8-07.También puedes a mano Ingrese los datos de acuerdo a el situación actual.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F8-01	Selección previa del par	0-2	0	-	★

El se utiliza para configurar el modo de compensación de par previo en puesta en marcha del ascensor. Los valores son los siguientes :

·0:Par previo inválido

Ajuste automático de la celda de carga está permitido

·1:Cargar célula pre-par compensación

Con una celda de carga, el sistema implementa la pre-par compensación función. ·2: Pre-par automático compensación

El sistema automáticamente ajusta el compensado esfuerzo de torsión en puesta en marcha sin a carga célula. Si F8-01 se establece en 1, el sistema emite el par que coincide con la carga. con antelación para garantizar el equitación comodidad en puesta en marcha.El producción esfuerzo de torsión es limitado por F2-08(Par de torsión superior límite). Cuando el par de carga es mayor que que el colocar esfuerzo de torsión superior límite,el producción esfuerzo de torsión de el El sistema es el par superior límite

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
-------------------	----------------------	---------------------	-------------	--------	-----------

### Códigos

F8-02	Pre-torque compensar	0.0-100.0	50.0	%	★
-------	----------------------	-----------	------	---	---

Se utiliza para colocar el pre-par compensar. Eso es de hecho el balance coeficiente del ascensor, indicando el porcentaje de La carga del coche a la carga nominal Cuando el contrapeso y el auto peso son equilibrado.

Función Código	Parámetro o Nombre	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
F8-03	Conducir ganar	0,00-2,00	0.60	.	★
F8-04	Freno ganar	0,00-2,00	0.60	.	★

Estos dos parámetros se utilizan para establecer el ganancia de pre-par cuando el ascensor corre en el conducir lado o el freno lado.

Para más detalles, consulte sección 5.1.5.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F8-05	Actual auto carga	0-255	0	.	•

Este parámetro es de sólo lectura y refleja la situación de carga en el coche. El valor se muestrea por el NICE1000new mediante el uso de una celda de carga. Este parámetro es Se utiliza para juzgar la sobrecarga o la carga completa. carga, o calcular el corriente de par para compensación de pre-par de la celda de carga .

Código de función	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
F8-06	Coche sin carga carga	0-255	0	.	★
F8-07	Coche a plena carga carga	0-255	100	.	★

Estos dos parámetros especifican respectivamente el vehículo. sin carga carga y a plena carga carga. Ellos son AD valores de muestreo.

#### Note

Si F8-06=F8-07, el carga completa y sobrecarga convertirse inválido.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F8-08	Carga célula aporte selección	0: MCB digital muestreo 1: MCB cosa análoga muestreo	0	.	☆

Él es usado a colocar el canal de ascensor carga célula señales. Establecer este parámetro correctamente antes utilizando el carga dispositivo celular.

Código de función	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
-------------------	----------------------	-----------------	-------------	--------	-----------

F8-09	Evacuación de emergencia velocidad de operación en el poder falta	0.000 a F3-11	0.050	EM	★
-------	---	---------------	-------	----	---

Él es se utiliza para establecer la velocidad para emergencia evacuación operación en fuerza falla.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F8-10	Evacuación de emergencia modo de funcionamiento en potencia falla	0-2	0		★

Él es solía hacerlo establecer el emergencia ev acuación operación modo en corte de energía ·0:Motor no correr

·1:UPS

·Fuente de alimentación de

batería de 2:48 V Para

detalles,ver sección 5.2.1.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F8-11	Aplicar freno demora	0,200-1,500	0.200	S	★

Él es Se utiliza para establecer la hora desde el momento en el que el sistema envía el freno aplicar dominio a el momento cuando el freno es completamente aplicado.Para detalles,ver Cifra 7-3.

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
F8-12	Emergencia de incendio piso 2	0 a F6-00	0		★

Él es usado a colocar el segundo fuego emergencia piso.El conmutación entre fuego emergencia piso 1 y fuego emergencia piso 2 es implementado por medio de aporte de el MCB.Cuando esto señal es entrada,la elevador entra el fuego emergencia estado y vuelve a este piso.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F8-13	Anti-molestias función	Bit0: Deshabilitado Bit 1:Juzgado por cortina de luz Bit 2:Juzgado por carga ligera señal	0		☆

Él es el criterios para juzgar si tontería existe.

·Bit0: Función anti-molestia deshabilitada

·Bit1: Molestia juzgada por luz cortina



El sistema determina eso tontería existe cuando el luz cortina hace no acto después el ascensor se detiene en llegada para tres ejecutivo veces.

·Bit2:Molestia juzgado por la señal de carga ligera

Si la carga es ligera señal es activo,el sistema determina eso tontería existe cuando el número de auto llamadas es mayor que que a cierto valor.

Cuando el sistema determina eso el ascensor es en el tontería estado,eso cancela todo auto llamadas.En En este caso, las llamadas deben registrarse nuevamente.

## Grupo F9:Tiempo Parámetros

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F9-00	dle tiempo antes regresando a base piso	0-240	10	mín.	☆

Él es usado a colocar el inactivo tiempo de el ascensor antes regresando a el base piso.

Cuando el inactivo tiempo de el ascensor excede el configuración de este parámetro, el ascensor devoluciones a el base piso.

Si este parámetro es colocar a 0,eso ser viene inválido.

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
F9-01	Tiempo para admirador y lámpara ser transformado apagado	0-240	2	mín.	☆

Él es usado a colocar el tiempo eso admirador y lámpara corsé EN antes ser transformado apagado automáticamente . Si No hay ningún comando de ejecución en el estado de ejecución automática, el sistema apaga el ventilador. y lámpara automáticamente después el tiempo colocar en este parámetro.

Si este parámetro es colocar a 0,eso ser viene inválido.

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
F9-02	Motor en marcha tiempo límite	0-45	45	S	★

Él es usado a colocar el correr tiempo límite de el motor.

En estado de funcionamiento normal, si el tiempo de funcionamiento continuo del motor en la misma dirección entre dos adyacente pisos excede el configuración de este parámetro pero no se recibe ninguna señal de nivelación, el sistema realizará la protección.

Este parámetro se utiliza principalmente para protección contra horas extras en el caso de cuerda de acero corrimiento en la polea de tracción.

Si este parámetro es colocar a a valor menor que 3s,eso se convierte inválido.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
F9-03	Tiempo de ejecución acumulativo	0-65535	0	h	●



F9-05	Byte alto de correr veces	0-9999	0	-	●
F9-06	Byte bajo o correr veces	0-9999	0	-	●

Estos parámetros son usado a vista el actual acumulativo correr tiempo y correr veces del ascensor.

Correr veces del ascensor=F9-11×10000+F9-12.


## Grupo FA:Teclado Configuración

### Parámetros

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
FA-01	Mostrar en marcha estado	1-65535	65535		☆

Él es usado a colocar el correr parámetros desplegado en el teclado cuando el ascensor es en el correr estado.

A total de 16 correr parámetros poder ser desplegado durante corriendo,cada uno respectivamente correspondiente a el 16 binario bits de FA-01.Si a poco es colocar a 1,el parámetro indicado por este poco es mostrado;si esto poco es colocar a 0,el parámetro es no exhibición ed.

Tú poder cambiar encima el desplegado parámetro por presado  y colocar si a mostrar este parámetro según su propio usando hábito.

El 16 binario Los bits corresponden a la correr parámetros listado en la siguiente tabla.

Mesa 7-13 Correr parámetros correspondientes a 16 trozos de FA-01

Poco	Nombre del parámetro	Por defecto	Poco	Nombre del parámetro	Por defecto
Bit0	Correr velocidad	1	Bit8	Auto carga	1
Bit1	Colocar velocidad	1	Bit9	Sistema estado	1
Bit2	Autobús Voltaje	1	Bit10	Pre-toque actual	1
Bit3	Voltaje de salida	1	Bit11	Aporte Terminal 1 estado	1
Bit4	Producción actual	1	Bit12	Aporte Terminal 2 estado	1
Bit5	Frecuencia de salida	1	Bit13	Aporte Terminal 3 estado	1
Bit6	Actual piso	1	Bit14	Producción Terminal 1 estado	1
Bit7	Posición actual	1	Bit15	Producción Terminal 2 estado	1

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
FA-02	Mostrar en detener estado	1-65535	65535	-	☆

Él es usado a colocar el parámetros desplegado en el teclado cuando el ascensor es en el detener estado.

Un total de 16 parámetros poder ser desplegado en Detenerse.El usar es el mismo como eso de FA-01. El 16 binario Los bits corresponden a la parada parámetros listado en el siguiente mesa.

Mesa 7-14 Detener parámetros c correspondientes a 16 trozos de FA-02

Poco	Nombre del parámetro	Por defecto	Poco	Nombre del parámetro	Por defecto
Bit0	Colocar velocidad	1	Bit8	Aporte Terminal 2 estado	1
Bit1	Autobús Voltaje	1	Bit9	Aporte Terminal 3 estado	1
Bit2	Actual piso	1	Bit10	Producción Terminal 1 estado	1

Bit3	Posición actual	1	Bit11	Terminal de salida 2 estado	1
Bit4	Auto carga	1	Bit12	Reservado	0
Bit5	Distancia de desaceleración en calificado velocidad	1	Bit13	Reservado	0
Bit6	Sistema estado	1	Bit14	Reservado	0
Bit7	Aporte Terminal estado 1	1	Bit15	Reservado	0

Los parámetros de funcionamiento y parada del sistema NICE1000nw son referencias importantes para ingenieros para realizar la puesta en servicio en sitio.Los parámetros se describen como Sigue:

- 1.Velocidad de carrera:indica la velocidad de carrera real de el ascensor. Su valor máximo es F0-03 (Máximo rendimiento en funcionamiento). velocidad), en unidad de EM.
2. Velocidad establecida: indica la velocidad establecida velocidad de el NI CE1000ne sistema durante ascensor corriendo.Eso es el running velocidad calculado por el sistema teóricamente en cual el ascensor debería correr,en unidad de EM.
3. Voltaje del bus: indica la CC voltaje del bus del NICE1000nuevo sistema,en unidad de EM.
- 4.Piso actual:indica la información del piso físico donde se ubica el ascensor es situado. Él es el mismo como el valor de F4-01 .
- 5.Posición actual:indica la distancia absoluta de la corriente ascensor auto a el arrasamiento lámina de el primero piso,en unidad de metro.
- 6.Coche carga:indica el porcentaje de el carga del coche a la carga nominal juzgado por el NICE1000nuevo sistema basado en datos de el sensor,en unidad de%.
7. Voltaje de salida: indica la tensión efectiva valor del equivalente Voltaje de el modulación por ancho de pulsos (PWM) ola producción por el NICE1000nuevo sistema en unidad de V.
- 8.Corriente de salida:indica el valor efectivo de la corriente real. cuando el NICE1000nuevo sistema unidades el motor a girar,en unidad de A.
- 9.Salida frecuencia:indica el actual frecuencia de el motor durante corriendo.Eso tiene a relación de correspondencia fija con la velocidad de carrera.La unidad es Hz.
- 10.Corriente de pre-par:indica el porcentaje de corriente de pre-par compensada Durante el arranque a la corriente nominal , en la unidad de%.

11. Entrada terminal 1 estado: indicar el significado de aporte terminales por El bit "1" indica eso el la señal es activo.

A total de 16 bits son definido como abajo:

Poco	Significado	Poco	Significado
Bit0	Reservado	Bit8	Cerradura de puerta de cortocircuito circuito contactor comentario
Bit1	Arriba arrasamiento señal	Bit9	Inspección señal
Bit2	Abajo arrasamiento señal	Bit10	Inspección arriba señal
Bit3	Puerta zona señal	Bit11	Inspección abajo señal
Bit4	Contactador RUN comentario	Bit12	Fuego emergencia señal
Bit5	Contactador de freno comentario	Bit13	Reservado
Bit6	Recorrido del freno cambiar comentario	Bit14	Ascensor cerrar señal
Bit7	Retroalimentación de autobloqueo	Bit15	Arriba límite señal

12. Entrada Terminal 2 estado: indicar el significado de aporte terminales por El bit "1" indica eso el la señal es activo.

A total de 16 bits son definido como abajo:

Poco	Significado	Poco	Significado
Bit0	Abajo límite señal	Bit8	Puerta 1 cerca límite
Bit1	Arriba desacelerar señal	Bit9	Puerta 2 cerca límite
Bit2	Abajo desacelerar señal	Bit10	Máquina de puerta 1 cortina de luz
Bit3	Sobrecarga señal	Bit11	Máquina de puerta 2 luz cortina
Bit4	Carga completa señal	Bit12	Asistente señal
Bit5	Emergencia detener señal (de retroalimentación de seguridad)	Bit13	Viajes directos conducir señal
Bit6	Puerta 1 abierto límite	Bit14	cambio de dirección señal
Bit7	Puerta 2 abierto límite	Bit15	Independiente correr

13. Terminal de entrada 3 estado: indica el significado de producción terminales por El bit "1" indica eso el la señal es activo.

A total de 16 bits son definido como abajo:

Poco	Significado	Poco	Significado
Bit0	Puerta 2 selección	Bit8	Sobrecalentamiento del motor
Bit1	Unión Postal Universal aporte	Bit9	Puerta 1 seguridad borde
Bit2	Puerta abierta botón	Bit10	Puerta 2 seguridad borde
Bit3	Puerta cerrada botón	Bit11	Terremoto señal
Bit4	Seguridad circuito	Bit12	Puerta trasera prohibido
Bit5	Puerta cerrar circuito 1	Bit13	Media carga señal
Bit6	Puerta cerrar circuito 2	Bit14	Puerta simple/doble selección
Bit7	Media carga señal	Bit15	Piso de emergencia contra incendios conmutación

14. Salida Estado del terminal 1: indica El significado de producción terminales por bit. "1" indica eso el señal es activo.

A total de 16 bits son definido como abajo:

Poco	Significado	Poco	Significado
Bit0	Reservado	Bit8	Puerta 2 abierto
Bit1	CORRER contactor	Bit9	Puerta 2 cerca
Bit2	Contactador de freno	Bit10	7 segmentos bajos a mostrar producción
Bit3	Arranque de mayor voltaje de freno	Bit11	7 segmentos bajos b mostrar producción
Bit4	Ventilador/Lámpara producción	Bit12	7 segmentos bajos do mostrar producción

Bit5	Cortocircuito del estator del PMSM contactor producción	Bit13	7 segmentos bajos d mostrar producción
Bit6	Puerta 1 abierto	Bit14	7 segmentos bajos mi mostrar producción
Bit7	Puerta 1 cerca	Bit15	7 segmentos bajos F mostrar producción

15. Salida Terminal 2 estado: indica el significado de CTB salidas por El bit "1" indica eso el señal es activo.

A total de 16 bits son definido como abajo:

Poco	Significado	Poco	Significado
Bit0	7 segmentos bajos grammo mostrar producción	Bit8	Carga completa producción
Bit1	Flecha hacia arriba mostrar producción	Bit9	Inspección producción
Bit2	Abajo flecha producción	Bit10	Ventilador/Lámpara producción 2
Bit3	Menos exhibición de letreros producción	Bit11	Puerta de cortocircuito circuito de bloqueo contactor producción
Bit4	Regresando a base piso en fuego emergencia producción	Bit12	Código BCD/Gray/7 segmentos do oda bit alto producción
Bit5	Zumbador producción	Bit13	Controlador normal correr producción activo
Bit6	Sobrecarga producción	Bit14	Eléctrico cerrar producción
Bit7	Llegada gong producción	Bit15	Reservado

16. Estado del sistema: indica el sistema estado por El bit "1" indica que el señal es activo. A total de 16 bits son definido como abajo:

17.

Poco	Significado	Poco	Significado
Bit0	Luz cortina estado 1	Bit8	Auto estado: 1:Puerta abierto 2:Puerta abierto tenencia 3:Puerta
Bit1	Cortina de luz estado 2	Bit9	
Bit2	Ascensor cerrar	Bit10	

Bit3	Fuego emergencia	Bit11	cerca 4:Puerta cerca límite 5:Corriendo
Bit4	Ascensor estado: 0:Inspección 1:Eje autoajuste 3: Regreso a la base piso en fuego emergencia 4:Operación de bomberos 6:Operación del asistente 7:Automático (normal)	Bit12	Carga completa
Bit5		Bit13	Sobrecarga
Bit6		Bit14	Reservado
Bit7		Bit15	Reservado

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
FA-03	Actual codificador ángulo	0,0-359,9	0.0	Grado()	•

El pantallas el tiempo real codificador ángulo. Este parámetro no puede ser modificado.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
FA-05	Placa de control software	0-65535	0	.	•
FA-06	Placa de accionamiento software	0-65535	0	.	•

Estos dos parámetros respectivamente mostrar el programa versión número de el lógica control junta y el conducir control junta .

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
FA-07	Temperatura del disipador de calor	0-100	0	°C	•

El muestra el temperatura actual del disipador de calor.

Normalmente, la temperatura de la tinta se calienta por debajo de los 40 °C . Cuando temperatura del disipador de calor es también alto, el sistema baja el transportador frecuencia automáticamente a reducir calor disipación. Cuando el disipador de calor temperatura se levanta a a cierto valor, el sistema informes el módulo sobrecalentar falla y paradas correr.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
FA-08	Controlador modelo	.	1000	.	•

Se muestra el Serie NICE modelo de el controlador.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
FA-11	Pre-torque actual	0.0-200.0	0	%	•

El muestra el porcentaje de pre-par actual a el calificado corriente (positiva /negativa) pantalla, indicando conduciendo o frenado).



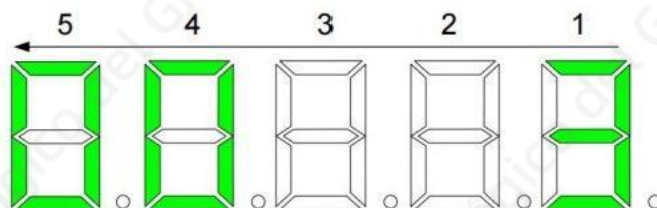
Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unida d	Propiedad
FA-12	Lógica información	0-65535	0	.	

El pantallas el ascensor estado parámetros.

Los LED son organizado como 5,4,3,2,1 desde la izquierda a la derecha, el LED 1 muestra el estado de puerta 1. LED 2 y 3 tener No pantalla. LED 4 y 5 juntos espectáculo el ascensor estado.

La siguiente figura muestra la ascensor r en inspección y puerta cerrada estado.

Cifra 7-7 Ascensor estado mostrar



Códigos

El LED son definido en el siguiente mesa.

Mesa 7-15 CONDUJO mostrar de el ascensor estado

LED5		LED4		CONDUJO 3	CONDUJO 2	LED1	
Estado del ascensor				No Mostrar	No Mostrar	Puerta 1 Estado	
00	Inspección estado	8	Ascensor cerrar			0	Espera estado
01	Ajuste automático del eje	09	inactivo ascensor aparcamiento			1	Puerta abierto estado
02	Micronivelación	10	Renivelación en inspección velocidad			2	Puerta abierto límite
03	Regresando a piso base en fuego emergencia	11	Emergencia evacuación operación			3	Puerta cerca estado
04	Bombero operación	12	Autoajuste del motor			4	Puerta cerca límite
05	Falla estado	13	Teclado control			-	
06	Asistente operación	14	Planta base controlar			-	-
07	Ejecución automática	1				7	-

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
FA-13	Curva información	0-65535	0	-	•

Muestra el sistema correr curva Información similar a el mostrar de FA-12, LED 5,4 y 3 tener No pantalla,mientras LED 2 y 1 espectáculo el correr curva información.

LED5	LED4	CONDUJO 3	LED2	LED1
No Mostrar	No Mostrar	No Mostrar	Curva Información	

-	-	-	00	Apoyar estado	09	Inicio de desaceleración segmento
			01	Velocidad cero comenzar segmento	10	Desaceleración lineal segmento
			02	Retención a velocidad cero segmento	11	Fin de la desaceleración segmento
			03	Reservado	12	Cero velocidad a detener
			04	Puesta en marcha velocidad escenario	13	Actual fase de parada
			05	Aceleración comenzar segmento	14	Reservado

Códigos

		06	aceleración lineal segmento	15	Detener datos tratamiento
		07	Fin de aceleración segmento	16-20	Ajuste automático escenario
		08	carrera a velocidad estable segmento	21	Operación de emergencia

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
FA-14	Colocar velocidad	0.000-4.000	0	EM	•
FA-15	Comentario velocidad	0.000-4.000	0	EM	•
FA-16	Autobús Voltaje	0-999.9	0	V	•
FA-17	Posición actual	0,00-300,0	0	metro	•
FA-18	Producción actual	0.0-999.9	0	A	•
FA-19	Frecuencia de salida	0,00-99,99	0	Hz	•
FA-20	Esfuerzo de torsión actual	0.0-999.9	0	A	•
FA-21	Voltaje de salida	0-999.9	0	V	•
FA-22	Producción esfuerzo de torsión	0-200.0	0	%	•
FA-23	Potencia de salida	0,00-99,99	0	kilovatios	•

Estos parámetros muestran la actual actuación estado del sistema (el producción El par y la potencia de salida admiten visualización positiva/negativa).

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
FA-24	Comunicación interferencia	0-65535	0		•

Se muestra el actual comunicación calidad de el sistema, como descrito en el siguiente mesa.

Mesa 7-16 Comunicación calidad mostrar

LED5		LED4		LED3		LED2		LED1	
Comunicación SPI Calidad		Sin pantalla		Comunicación CAN2 Calidad		Sin pantalla		Sin pantalla	
0	Bien			0	Bien				
	persona				↑				
9	Interrumpido			9	Interrumpido				

0-9 indica la comunicación calidad. La mayor que El numero es el más grande interferencia el comunicación sufre y el más pobre el comunicación calidad es.

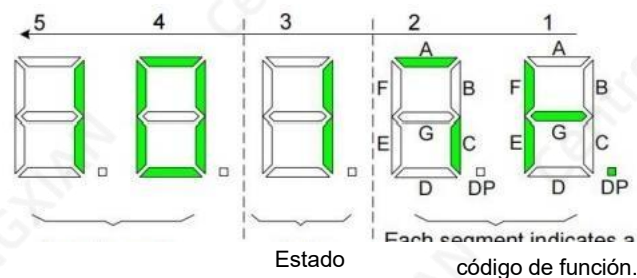
Código de función	Parámetro Nombre	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
FA-26	Aporte estado 1	0-65535	0		•

### Códigos

FA-27	Aporte estado 2	0-65535	0		•
FA-28	Aporte estado 3	0-65535	0		•
FA-29	Aporte estado 4	0-65535	0		•
FA-30	Aporte estado 5	0-65535	0		•
FA-31	Producción estado 1	0-65535	0		•
FA-32	Producción estado 2	0-65535	0		•
FA-33	Producción estado 3	0-65535	0		•
FA-34	Piso E/S estado 1	0-65535	0		•
FA-35	Piso E/S estado 2	0-65535	0		•
FA-36	Piso E/S estado 3	0-65535	0		•
FA-37	Piso E/S estado 4	0-65535	0		•
FA-38	Piso E/S estado 5	0-65535	0		•
FA-39	Piso E/S estado 6	0-65535	0		•
FA-40	Piso E/S estado 7	0-65535	0		•

El siguiente cifra espectáculos un ejemplo de el desplegado aporte estados.

Cifra 7-9 Ejemplo de aporte estado mostrar



Como mostrado en el Figura anterior, los LED de la derecha a la izquierda son numerado 1,2,3,4,y 5. Para FA-26 a FA-37, LED 5 y 4 espectáculo el función N.º; LED 3 muestra si el La función es válida (1) o inválida (0); 16 segmentos de LED 1 y 2 espectáculo el estados del 16 funciones en este parámetro.

La figura anterior muestra la visualización del FA-16: los LED 5, 4 y 3 muestran que la función 10 (Inspección hacia abajo) es 1 (Válido); los LED 1 y 2 muestran que Además de la función 10, funciones 4(Retroalimentación del contactor de RUN), 5 (Retroalimentación del contactor de freno), 6 (Freno viajar retroalimentación del interruptor), 7 (retroalimentación del contactor del estator PMSM de cortocircuito), y 8 (contactor del circuito de bloqueo de la puerta en cortocircuito) retroalimentación) son válido.

FA-26 Aporte estado 1				FA-27 Aporte estado 2			
No.	Función	No.	Función	No.	Función	No.	Función
0	Reservado	8	Puerta de cortocircuito cerrar contactor de circuito comentario	0	Abajo límite señal	8	Puerta 1 cerca límite
1	Arriba arrasamiento señal	9	Inspección señal	1	Arriba desacelerar señal	9	Puerta 2 cerca límite
2	Abajo arrasamiento señal	10	Inspección arriba	2	Abajo desacelerar señal	10	Puerta máquina 1 luz cortina

**Códigos**

3	Puerta zona señal	11	Inspección abajo	3	Sobrecarga señal	11	Máquina de puerta 2 luz cortina
4	CORRER contactor comentario	12	Fuego emergencia señal	4	Carga completa señal	12	Asistente señal
5	Contactador de freno comentario	13	Reservado	5	Emergencia detener señal	13	Directo viajar conducir señal
6	Freno viajar cambiar comentario	14	Ascensor cerrar	6	Puerta 1 abierto límite	14	Dirección cambiar señal
7	Venta corta de PMSM estator contactor comentario	15	Arriba límite señal	7	Puerta 2 abierto límite	15	Independiente correr
FA-28 Aporte estado 3				FA-29 Aporte estado 4			
No.	Función	No.	Función	No.	Función	No.	Función
0	Puerta 2 selección	8	Sobrecalentamiento del motor	0	Virtual piso	8	Reservado
1	Unión Postal Universal aporte	9	Puerta 1 seguridad borde	1	Bombero cambiar	9	Reservado
2	Puerta abierta botón	10	Puerta 2 seguridad borde	2	Recorrido del freno cambiar comentario 2	10	Reservado
3	Puerta cerrada botón	11	Terremoto señal	3	Reservado	11	Reservado
4	Seguridad circuito	12	Atrás puerta prohibido	4	Reservado	12	Reservado
5	Puerta circuito de bloqueo 1	13	Media carga señal	5	Reservado	13	Reservado
6	Puerta circuito de bloqueo 2	14	Puerta simple/doble selección	6	Reservado	14	Reservado
7	Media carga señal	15	Fuego emergencia piso conmutación	7	Reservado	15	Reservado
FA-30 Aporte estado 5				FA-31 Producción estado 1			

No.	Función	No.	Función	No.	Función	No.	Función
0	Reservado	8	Reservado	0	Reservado	8	Puerta 2 abierto
1	Alto voltaje seguridad circuito	9	Reservado	1	CORRER contactor	9	Puerta 2 cerca
2	Alto voltaje puerta circuito de bloqueo 1	10	Reservado	2	Contactador de freno	10	Bajo 7 segmentos una exhibición producción
3	Alto voltaje hacer o circuito de bloqueo 2	11	Reservado	3	Alto voltaje puesta en marcha de freno	11	Bajo 7 segmentos pantalla b producción
4	Reservado	12	Reservado	4	Ventilador/Lámpara producción	12	Bajo 7 segmentos do salida de pantalla



Códigos

5	Reservado	13	Reservado	5	Venta corta de PMSM estator contactor producción	13	Bajo 7 segmentos d salida de pantalla
6	Reservado	14	Reservado	6	Puerta 1 abierto	14	Bajo 7 segmentos mi salida de pantalla
7	Reservado	15	Reservado	7	Puerta 1 cerca	15	Bajo 7 segmentos pantalla f producción
Salida FA-32 estado 2				Salida FA-33 estado 3			
No.	Función	No.	Función	No.	Función	No.	Función
0	Bajo 7 segmentos gramo mostrar producción	8	Carga completa producción	0	Emergencia evacuación en fuerza falla	8	Reservado
1	Flecha hacia arriba mostrar producción	9	Inspección producción	1	Forzado puerta cerrar 1	9	Alto 7 segmentos una exhibición producción
2	Abajo flecha producción	10	Salida de ventilador/lámpara 2	2	Forzado puerta cerrar 2	10	Alto 7 segmentos pantalla b producción
3	Menos firmar mostrar producción	11	Puerta de cortocircuito cerrar contactor de circuito producción	3	Defectuoso estado	11	Alto 7 segmentos do salida de pantalla
4	Regresando a base piso en fuego emergencia producción	12	Código BCD/Gray/7-segmento do oda salida de bits altos	4	Arriba señal	12	Alto 7 segmentos d salida de pantalla
5	Zumbador producción	13	Controlador normal correr producción activo	5	Esterilización médica producción	13	Alto 7 segmentos mi salida de pantalla
6	Sobrecarga producción	14	Eléctrico salida de bloqueo	6	Zona sin puerta detener producción	14	Alto 7 segmentos pantalla f producción
7	Llegada gong producción	15	Reservado	7	No servicio estado producción	15	Alto 7 segmentos pantalla g producción

Las señales de entrada/salida de todos los pisos se visualizan en FA-34 a FA-40, como descrito en el siguiente mesa.

FA-34 Floor I/O state 1	FA-35 Floor I/O state 2(door 1 car call)
-------------------------	--

No.	Función	No.	Función	No.	Función	No.	Función
0	Puerta 1 abierto	8	Puerta 2 abierto	0	Piso 1 auto llamar	8	Piso 9 auto llamar
1	Puerta 1 cerca	9	Puerta 2 cerca	1	Piso 2 auto llamar	9	Piso 10 auto llamar
2	Puerta 1 abierto demora	10	Puerta 2 abierto demora	2	Piso 3 auto llamar	10	Piso 11 auto California
3	Puerta 2 selección	11	Reservado	3	Piso 4 auto llamar	11	Piso 12 auto llamar
4	Reservado	12	Reservado	4	Piso 5 auto llamar	12	Piso 13 auto llamar
5	Reservado	13	Reservado	5	Piso 6 auto llamar	13	Piso 14 auto llamar
6	Reservado	14	Reservado	6	Piso 7 auto llamar	14	Piso 15 auto llamar
7	Reservado	15	Reservado	7	Piso 8 auto llamar	15	Piso 16 auto llamar
Piso FA-36 E/S estado 3(puerta 1 arriba llamar)				Piso FA-37 E/S estado 4 (puerta 1 abajo llamar)			
No.	Función	No.	Función	No.	Función	No.	Función
0	Piso 1 arriba llamar	8	Piso 9 arriba llamar	0	Reservado	8	Piso 9 abajo llamar
1	Piso 2 arriba llamar	9	Piso 10 arriba llamar	1	Piso 2 abajo llamar	9	Piso 10 abajo llamar
2	Piso 3 arriba llamar	10	Piso 11 arriba llamar	2	Piso 3 abajo llamar	10	Piso 11 abajo llamar
3	Piso 4 arriba llamar	11	Piso 12 arriba llamar	3	Piso 4 abajo llamar	11	Piso 12 abajo llamar
4	Piso 5 arriba llamar	12	Piso 13 arriba llamar	4	Piso 5 abajo llamar	12	Piso 13 abajo llamar
5	Piso 6 arriba llamar	13	Piso 14 arriba llamar	5	Piso 6 abajo llamar	13	Piso 14 abajo llamar
6	Piso 7 arriba llamar	14	Piso 15 arriba llamar	6	Piso 7 abajo llamar	14	Piso 15 abajo llamar
7	Piso 8 arriba llamar	15	Reservado	7	Piso 8 abajo llamar	15	Piso 16 abajo llamar
Piso FA-38 E/S estado 5(puerta r 2 auto llamar)				Piso FA-39 E/S estado 6(puerta 2 arriba llamar)			
No.	Función	No.	Función	No.	Función	No.	Función
0	Piso 1 auto llamar	8	Piso 9 auto llamar	0	Piso 1 arriba llamar	8	Piso 9 arriba llamar
1	Piso 2 auto llamar	9	Piso 10 auto llamar	1	Piso 2 arriba llamar	9	Piso 10 arriba llamar
2	Piso 3 auto llamar	10	Piso 11 auto llamar	2	Piso 3 arriba llamar	10	Piso 11 arriba llamar
3	Piso 4 auto llamar	11	Piso 12 auto llamar	3	Piso 4 arriba llamar	11	Piso 12 arriba llamar
4	Piso 5 auto llamar	12	Piso 13 auto llamar	4	Piso 5 arriba llamar	12	Piso 13 arriba llamar
5	Piso 6 auto llamar	13	Piso 14 auto llamar	5	Piso 6 arriba llamar	13	Piso 14 arriba llamar
6	Piso 7 auto llamar	14	Piso 15 auto llamar	6	Piso 7 arriba llamar	14	Piso 15 arriba llamar
7	Piso 8 auto llamar	15	Piso 16 auto llamar	7	Piso 8 arriba llamar	15	Reservado
Piso FA-39 E/S estado 7(puerta 2 abajo llamar)				Sistema FA-41 estado			
No.	Función	No.	Función	No.	Función	No.	Función
0	Reservado	8	Piso 9 abajo llamar	0	Arriba dirección	8	-
1	Piso 2 abajo llamar	9	Piso 10 abajo llamar	1	Abajo dirección	9	-

2	Piso 3 abajo llamar	10	Piso 11 abajo llamar	2	Sistema en marcha estado	10	-
---	------------------------	----	-------------------------	---	-----------------------------	----	---

3	Piso 4 abajo llamar	11	Piso 12 abajo llamar	3	Sistema a plena carga	11	
4	Piso 5 abajo llamar	12	Piso 13 abajo llamar	4	Sobrecarga del sistema	12	
5	Piso 6 abajo llamar	13	Piso 14 abajo llamar	5	Sistema a media carga	13	
6	Piso 7 abajo llamar	14	Piso 15 abajo llamar	6	Sistema carga ligera	14	
7	Piso 8 abajo llamar	15	Piso 16 abajo llamar	7		15	

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
FA-41	Sistema estado	0-65535	0		★

Él pantallas el actual E/S del sistema estado .

## Grupo Fb:Función de la puerta Parámetros

Función Código	Nombre del parámetro	Configu ración Rango	Por defecto	Unida d	Propiedad
Fb-00	Número de máquina de puerta (s)	1-2	1		★

Él es usado a colocar el número de puerta  
máquina(s). Colocar este parámetro basado en  
actual condiciones.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unida d	Propiedad
Fb-01	Puerta opuesta control modo	0-3	0		•

Él es usado a colocar el opuesto puerta control modo.El valores son  
como Sigue: 0: Control simultáneo  
1:Salón llamar independiente ,coche llamar  
simultáneo 2: Llamada de pasillo  
independiente,coche llamar manual control 3:  
Salón llamar independiente,coche llamar  
independiente

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unida d	Propieda d
Fb-02	Pisos de servicio de puerta máquina 1	0-65535	65535		☆

Fb-04	Pisos de servicio de puerta máquina 2	0-65535	65535	-	☆
-------	---------------------------------------	---------	-------	---	---

Estos parámetros son usado a colocar el servicio pisos de puerta máquina 1 y puerta máquina 2. Estos parámetros son empezar el mismo forma como F6-05. Para Para más detalles , consulte hasta F6-05.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
Fb-03	Tiempo de espera de manual puerta abierto	1-60	10	S	☆

Él es usado a colocar el demora tiempo después puerta abierto límite bajo manual control. Este parámetro es válido Sólo el manual función de puerta es usado.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
Fb-06	Protección de puerta abierta tiempo	5-99	10	S	☆

Él es solía hacerlo establecer el puerta abierto protección tiempo.

Después salida el puerta abierto Comando, si el sistema hace no recibir el puerta abierto límite señal después el tiempo Al configurar este parámetro, el sistema vuelve a abrir la puerta. la puerta abrir/cerrar veces alcanzar el valor colocar en Fb-09, el sistema informes falla Err48.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
Fb-07	Control de programa selección	0-65535	0	-	☆

Él es solía hacerlo Seleccione el requerido programa funciones de control.

Cada poco del función código define a función, como describida en el siguiente mesa.

Si un bit se establece en 1, la función indicada por esto poco es habilitado; si esto poco está configurado para 0, el función es desactivado.

Para detalles en cómo Para ver y colocar esta función código en bit, referirse a F6-06.

Tabla 7-16 Funciones de control del programa indicado por bits de Fb-07

Fb-07 Control de programa selección			
Poco	Función	Descripción	Por defecto
Bit5	motor síncrono detección de corriente	El sistema detecta el producción actual en puesta en marcha de el motor síncrono y bloquea el producción y prohibir identificaciones correr si el actual es anormal	0
Bit13	Voltaje más alto/ Más bajo Voltaje 1,5 s detección	Cuando el voltaje más alto / voltaje más bajo seguridad y cerradura de la puerta Las señales son establecer el más alto Voltaje y voltaje más bajo las señales deben ser coherente dentro 1,5 s. De lo contrario, el sistema considera eso el Las señales son no válido. Necesitas fuerza en el sistema de nuevo y entonces el el sistema se restaura el detección.	0

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
Fb-08	Protección contra el cierre de la puerta tiempo	5-99	15	S	☆

Él es solía hacerlo establecer el puerta cerca protección tiempo.

Después salida el puerta cerca Comando, si el sistema hace no recibir el puerta cerca límite señal después el tiempo empezar Este parámetro, el el sistema se vuelve a cerrar la puerta. Cuando el puerta abrir/cerrar veces alcanzar el valor colocar en Fb-09, el sistema informes Fallo Err49.

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
Fb-09	Puerta abrir/cerrar protección veces	0-20	0	.	☆

Él Se utiliza para establecer los tiempos de reapertura y cierre de la puerta. permitido cuando puerta abrir/cerrar es anormal.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
Fb-10	Estado de la puerta de apoyar ascensor	0-2	0	.	☆

Él es usado a colocar el puerta estado cuando el ascensor es en detener y apoyar estado. El valores son como Sigue:

·0:Cerrar la puerta como normal en base

piso ·1:Esperando con puerta abierto en

base piso

·2:Esperando con puerta abierto en cada piso

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
Fb-11	Puerta abierta tenencia tiempo para sala llamar	1-1000	5	S	☆

Él es usado a colocar el puerta abierto tenencia tiempo cuando allá es a sala Llamar.El el ascensor cierra el puerta inmediatamente después recibiendo a puerta cerca dominio.

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
Fb-12	Puerta abierta tenencia tiempo para auto llamar	1-1000	3	S	☆

Él es usado a colocar el puerta abierto tenencia tiempo cuando allá es a auto Llamar.El ascensor c pierde el puerta inmediatamente después recibiendo a puerta cerca dominio.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
Fb-13	Manteniendo la puerta abierta tiempo al abierto retraso válido	10-1000	30	s	☆



Él es Se utiliza para establecer el tiempo de retención de la puerta abierta. cuando hay retardo de apertura de puerta entrada.El ascensor cierra el puerta inmediatamente después re -recibiendo a puerta cerca dominio.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unida d	Propiedad
Fb-14	Puerta abierta tenencia tiempo en la base piso	1-1000	10	S	☆

Se utiliza Para establecer el puerta tenencia abierta tiempo después el ascensor llega en la base piso.El ascensor cierra el puerta inmediatamente después re -recibiendo a puerta cerca dominio.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unida d	Propiedad
Fb-15	Gong de llegada producción demora	0-1000	0	EM	☆

Él es usado a colocar el demora de llegada gong producción.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
Fb-16	Puerta bloqueo en espera tiempo en manual puerta	0-50	0	S	☆

Cuando la puerta manual función es habilitado,el ascensor responde a otro llamadas solo después el tiempo colocar en este parámetro si el puerta cerrar es no desconectado al llegada .

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
Fb-17	Tenencia tiempo para forzado puerta cerca	5-180	120	S	☆

Él es usado a colocar el tenencia tiempo antes forzado hacer o cerca es implementado.

Si La función de cierre forzado de puerta está habilitada, sistema entra el forzado puerta cerca estado y envía a forzado puerta cerca señal cuando allá es No puerta cerca señal después el tiempo colocar en Se alcanzó este parámetro.

## Grupo FC:Protección Función Parámetros

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
FC-00	Control de programa para función de protección	0-65535	0	.	★

Él es usado a colocar programa control relacionado a protección funciones.

Cada poco de el función código define a función,como d describió en el siguiente mesa.

Si un poco está establecido a 1,la función indicada por este bit está habilitado;si este bit está establecido a 0, el función está deshabilitado.

Para detalles en cómo a vista y colocar este función código en bit,refer a F6-06.

Mesa 7-17 Programa control funciones indicado por bits de FC-00

FC-00 Control de programa para protección función			
Poco	Función	Descripción	Por defecto
Bit0	Cortocircuito a suelo detección en encendido	Si el motor está en cortocircuito a suelo es detectado al encender. Si el motor es cortocircuito a suelo, el bloque de controlador el producción inmediatamente, y informes el falla.	0
Bit1	Cancelado actual detección en inspección puesta en marcha	Puedes cancelar el límite en el máximo actual en puesta en marcha para inspección.	0
Bit2	Desacelerando a detener en válido luz cortina	Durante el funcionamiento a velocidad normal, el ascensor desacelera . Para detener inmediatamente después el luz actos de telón, y Luego corre al registrado destino piso después el La cortina de luz se restaura. Esta función se utiliza principalmente en el caso de manual puerta.	0

FC-00 Control de programa para protección función			
Poco	Función	Descripción	Por defecto
Bit3	Contraseña ineficaz si No operación dentro de 30 minutos	Si lo haces no llevar a cabo operación 30 minutos después Al introducir la contraseña, panel de operación salidas el código de función interfaz automáticamente. Usted necesidad a ingresar la contraseña de nuevo a llevar a cabo operación .	0

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
FC-01	Control de programa 2 para función de protección	0-65535	1	.	★

Se utiliza a programa establecido relacionados con el control a la protección funciones. "1" indica eso el La función está habilitada y "0" indica que la función es desactivado.

FC-01 Control de programa2 para protección función			
Poco	Función	Descripción	Por defecto
Bit0	Protección contra sobrecargas	Establece si a implementar sobrecarga protección	1
Bit1	Cancelación de la protección en fase de salida pérdida	Establece si implementar protección en producción fase pérdida.	0
Bit2	Cancelación de exceso de modulación	Él Establece si a implementar sobremodulación. 0: Sobremodulación activado 1: Sobremodulación desactivado	0
Bit4	Luz cortina juicio en puerta cerca límite	En el límite de cierre de la puerta, el puerta reabrir ns si el luz cortina es válido.	0
Bit5	Cancelado SPI comunicación juicio	Establece si a Implementar la rotura de cables detección sobre la comunicación SPI entre el MCB y el conducir junta.	0
Bit9	Cancelado Err55 alarma	El sistema no informe falla Err55 cuando el puerta abierto límite señal en llegada se convierte inactivo.	0

Bit14	Cancelación de la protección en aporte fase pérdida	Establece si protección de implementos en aporte fase pérdida.	0
-------	---	--	---

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
FC-02	Coefficiente de protección contra sobrecarga	0,50-10,00	1.00	-	★

Después de detectar eso La corriente de salida excede (FC-02 × Corriente nominal del motor) y duración dura el tiempo especificar d en el inverso tiempo retraso curva, la sistema salidas fallo Err11 indicando sobrecarga del motor.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
FC-03	Coefficiente de preaviso de sobrecarga	50-100	80	%	★

Después detector eso el producción actual excede (FC-03 × Clasificado motor actual) y el La duración dura el tiempo especificado en lo inverso desfase temporal curva, la sistema salidas un pre- advertencia señal.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
FC-04	Designado falla	0-9999	0	-	•

Él es solía hacerlo designar la falla a ser monitoreado.

El código de falla designado se guarda en parámetros de FC-05 a FC-15, y voluntad no ser sobrescrito.

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
FC-05	Falla designada código	0-9999	0	-	•
FC-06	Falla designada subcódigo	0-65535	0	-	•
FC-07	Lógica información de designado falla	0-65535	0	-	•
FC-08	Curva información de designado falla	0-65535	0	-	•
FC-09	Colocar acelerar designado falla	0,000-1,750	0	EM	•
FC-10	Comentario acelerar designado falla	0,000-1,750	0	EM	•
FC-11	Tensión del bus en designado falla	0.0-999.9	0	V	•
FC-12	Posición actual al designado falla	0.0-300.0	0	metro	•
FC-13	Corriente de salida al designado falla	0.0-999.9	0	A	•
FC-14	Frecuencia de salida al designado falla	0,00-99,99	0	Hz	•
FC-15	Corriente de par al designado falla	0.0-999.9	0	A	•

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
----------------	----------------------	-----------------	-------------	--------	-----------

FC-16	1º falla código	0-9999	0		•
FC-17	1º falla subcódigo	0-65535	0		•
FC-18	2º falla código	0-9999	0		•
FC-19	2º falla subcódigo	0-65535	0		•
...					
FC-34	10º falla código	0-9999	0		•
FC-35	10º falla subcódigo	0-65535	0		•

Estos parámetros grabar el el último 10 fallas del ascensor

El falla código es a 4 dígitos número. El dos alto dígitos indicar el piso dónde el auto es situado cuando el falla ocurre, y el dos bajo dígitos indicar el falla código. Para ejemplo, El primero falla El código es 0835, indicando eso cuando El primero Si se produce un fallo (fallo Err35), el auto es cerca del piso 8.

El subcódigo de falla es usado a localizar el causas del culpa. El específico falla tiempo es grabado en mes, día, hora y minuto.

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
FC-36	Última falla código	0-9999	0	-	•
FC-37	Última falla subcódigo	0-65535	0	-	•
FC-38	Información lógica de el último falla	0-65535	0		•
FC-39	Información de la curva de el último falla	0-65535	0	-	•
FC-40	Establecer velocidad al el último falla	0,000-1,750	0	EM	•
FC-41	Comentario acelerar el último falla	0,000-1,750	0	EM	•
FC-42	Tensión del bus en el último falla	0.0-999.9	0	V	•
FC-43	Posición actual al última falla	0.0-300.0	0	metro	•
FC-44	Corriente de salida al el último falla	0-999.9	0	A	•
FC-45	Frecuencia de salida al el último falla	0,00-99,99	0	Hz	•
FC-46	Corriente de par en el último falla	0.0-999.9	0	A	•

## Grupo Fd: Comunicación Parámetros

Función Código	Parámetro o Nombre	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
Fd-00	Local DIRECCIÓN	0-127 0: Transmisión DIRECCIÓN	1	-	★
Fd-01	Comunicación respuesta demora	0-20	10	EM	★
Fd-02	Comunicación se acabó el tiempo	0.0-60.0 0: Inválido	0.0	S	★

Estos RS232 de serie puerto comunicación parámetros son usado para comunicación con el software de monitorización en el anfitrión computadora .

El código de función especifica el actual DIRECCIÓN de el controlador.El configuración de estos parámetros debe ser en consonancia con el contexto de la de serie puerto parámetros en el anfitrión computadora.

·Fd-01 especifica el demora para el controlador a enviar datos por medio del de serie puerto

·Fd-02 especifica el comunicación se acabó el tiempo tiempo de el puerto serie.Transmisión de cada marco debe ser terminado dentro el tiempo colocar en este parámetro;de lo contrario,a comunicación falla ocurre.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
Fd-03	Número de ascensores en paralelo modo de control	1-2	1	.	★
Fd-04	Ascensor No.	1-2	1	.	★

Estos dos parámetros son usado a colocar el cantidad y Número de ascensores en paralelo control modo.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
Fd-05	Control paralelo función selección	Bit0: Espera dispersa	1	.	★

Cuando Bit0=1, el ascensor no regresa al piso base; un ascensor espera en el base piso y el otro murga en a no base piso.

## Grupo FE:Función del ascensor Parámetros

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
FE-00	Modo selectivo colectivo	0-2	0	.	★

Él es usado a colocar el colectivo selectivo modo de el sistema .

El valores son como Sigue:

·0:Completo colectivo selectivo

El ascensor responde a ambos arriba y abajo sala llamadas.

·1:Abajo colectivo selectivo

El ascensor responde a abajo sala llamadas pero hace no responder a arriba sala llamadas.

·2:Arriba colectivo selectivo

El ascensor responde a sala arriba llamadas pero hace no responder a sala abajo llamadas.

## Capítulo 7 Descripción de los códigos de función

Función Código	Parámetro Nombre	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
----------------	------------------	-----------------	-------------	--------	-----------



FE-01	Piso 1 mostrar	Los dos alto dígitos indicar el mostrar código de el diez dígito,y el dos bajo dígitos indicar la pantalla código de el unidad dígito. 00:Pantalla "0" 01:Pantalla "1" 02:Pantalla "2" 03:Pantalla "3" 04:Pantalla "4" 05:Pantalla "5" 06:Pantalla "6" 07:Pantalla "7" 08:Pantalla "8" 09:Pantalla "9" 10: Pantalla "A"	11:Reservado	1901	-	☆
FE-02	Piso 2 mostrar		12:Reservado	1902	-	☆
FE-03	Piso 3 mostrar		13: Pantalla "H"	1903	-	☆
FE-04	Piso 4 mostrar		14:Pantalla "L"	1904	-	☆
FE-05	Piso 5 mostrar		15:Reservado	1905	-	☆
Piso 6 a piso 10 mostrar			16:Pantalla "PAG"	...		
FE-11	Piso 11 mostrar		17:Reservado	0101	-	☆
FE-15	Piso 12 mostrar		18:Mostrar "-"	0102	-	☆
FE-16	Piso 13 mostrar		19:No mostrar	0103	-	☆
FE-17	Piso 14 mostrar		23:Pantalla "DO"	0104	-	☆
FE-18	Piso 15 mostrar		24:Pantalla "d"	0105	-	☆
FE-19	Piso 16 mostrar		25:Pantalla "MI"	0106	-	☆
		26:Pantalla "F"				
		28: Pantalla "J"				
		31:Pantalla "o"				
		35:Pantalla "U"				

Estos parámetros son usado a colocar el mostrar de cada piso.El configuración rango es 0000-9999, dónde el Dos dígitos altos indican la código de visualización de el diez dígito,y el dos dígitos bajos indicar el mostrar código de el unidad dígito.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
FE-12	Sala salida de llamada selección	0-4	1	-	☆

Él es usado a colocar el codificación método de el sala mostrar tablero.Por Por defecto, el sistema usos el BCD código.

·0:7 segmentos

código ·1:BCD

código

·2: Código Gray

·3: Código binario

·4:Uno a uno producción

Código de 7 segmentos: para la configuración de salida, consulte la descripción en Grupo F7. controles de salida AY a mostrar bit.En el NICE1000nuevo,el producción parámetro de cada mostrar poco es basado en el parámetro configuración de 7 segmentos código,como descrito en el siguiente mesa.

Poco	Parámetro de Salida Y	Poco	Parámetro de Salida Y
Bit0 bajo	10:Bajo 7 segmentos a mostrar producción	Bajo Bit3	13:Bajo 7 segmentos d mostrar producción
Bajo Bit1	11:Bajo segmento b de 7 segmentos mostrar producción	Bits altos	28:Salida de bits alta de BCD/ Código Gray/de 7 segmentos
Bajo Bit2	12:Bajo 7 segmentos do mostrar producción	-	-

Código binario: controles de salida AY a mostrar bit. En el NICE1000nuevo, el producción parámetro de Cada bit de visualización se basa en el parámetro configuración de 7 segmentos código, como describir d en el siguiente mesa.

Poco	Parámetro de Salida Y	Poco	Parámetro de Salida Y
Bit0	10: Segmento 7 bajo a mostrar producción	Bit3	13: Segmento 7 bajo d mostrar producción
Bit1	11: Segmento 7 bajo b mostrar producción	Bit4	14:Bajo 7 segmentos pantalla electrónica producción
Bit2	12: Segmento 7 bajo do mostrar producción	-	-

Uno a una salida: La salida AY se utiliza para la visualización de cada piso. En el NI CE1000new, el producción parámetro de cada piso mostrar es basado en el parámetro configuración de 7 segmentos código, como descrito en el siguiente mesa.

Piso	Parámetro de Salida Y	Piso	Parámetro de Salida Y
1	10: Segmento 7 bajo a mostrar producción	9	42: 7 segmentos altos b mostrar producción
2	11: Segmento 7 bajo b mostrar producción	10	43: Segmento 7 alto do mostrar producción
3	12: Segmento 7 bajo do mostrar producción	11	44: 7 segmentos altos d mostrar producción
4	13: Segmento 7 bajo d mostrar producción	12	45: 7 segmentos altos mi mostrar producción
5	14:Bajo 7 segmentos pantalla electrónica producción	13	46: Segmento 7 alto F mostrar producción
6	15: Segmento 7 bajo F mostrar producción	14	47: Segmento 7 alto gramo mostrar producción
7	16: Segmento 7 bajo gramo mostrar producción	15	19:Menos firmar mostrar producción
8	41: Segmento 7 alto a mostrar producción	16	28:Bit alto producción de BCD/Gris/ 7 segmentos código

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
FE-13	Función de ascensor selección 1	0-65535	0	-	☆

Cada poco de el función código define a función, como d describió en el siguiente mesa.

Si un poco es colocar a 1, la función indicada por este bit está habilitada; si este bit está configurado a 0, el La función es desactivado.

Para detalles en cómo a vista y colocar este función código en bit, refer a F6-06.

Mesa 7-18 Ascensor funciones indicado por bits de FE-13

Elevador FE-13 función selección 1			
Poco	Función	Descripción	Por defecto
Bit2	Función de renivelación	El ascensor realiza la renivelación . en a bajo velocidad con la puerta abierta.Un exterior cortocircuito hacer o cerrar circuito necesidades de contactor a ser usado juntos.	0
Bit3	Preapertura de puerta función	Durante una parada normal, cuando el ascensor velocidad es más pequeño que un cierto valor y el puerta z uno señal está activo, el sistema bermudas el puerta cerrar por medio de la puerta de cortocircuito cerrar circuito contactor y salidas el puerta abierta Señal, implementación de puerta preapertura.Esto mejora el ascensor usar eficiencia.	0
Bit5	Puerta forzada cerca	Si la puerta Todavía lo hace no cerca dentro el tiempo colocar en Fb-17 en estado automático, el sistema salidas el forzado señal de cierre de puerta;en En este momento, el luz cortina se convierte inválido y el zumbido er tweets.	0
Bit6	Puerta abierta válido en sin puerta zona en el inspección estado	En el estado de inspección,usted poder abrir/cerrar el puerta por Presionando la puerta para abrir/cerrar botón en el sin puerta zona.	0
Bit7	Puerta abierto y cerca una vez después inspección transformado a normal	La puerta del ascensor abre y cierra una vez después el El sistema gira desde primera vez inspección a normal correr.	0
Bit9	Independiente correr	El funcionamiento independiente función es activado.	0
Bit11	Puerta abierta nuevamente después auto llamar de el presente piso	La puerta se vuelve a abrir Si el auto llamar de el presente piso es válido durante puerta cerca.	1

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
FE-14	Función de ascensor selección 2	0-65535	0	.	☆

Él es se utiliza para configurar las funciones del ascensor."1"indica que el función es habilitado,y "0" indica que el función es desactivado.

Se utiliza para establecer el funciones del ascensor .

Cada bit de la función código define a función,como descrito en el siguiente mesa.

Si a poco es colocar a 1,el función indicada por este poco es habilitado;si este poco es colocar a 0,el La función es desactivado.

Para obtener detalles sobre cómo ver y configurar esto función código en bit,refer a F6-06.

Tabla 7-19 Ascensor funciones indicado por bits de FE -14

Selección de función del elevador FE-14 2			
Poco	Función	Descripción	Por defecto

Bit1	Puerta abierta tenencia en abierto límite	El sistema todavía produce el puerta abierto dominio al puerta abierto límite	0
------	---	---	---

## Selección de función del elevador FE-14 2

Poco	Función	Descripción	Por defecto
Bit2	Puerta cerca dominio no salida sobre puerta cerca límite	El sistema deja de salir el puerta cerca Comando sobre puerta cerca límite	0
Bit3	Manual puerta	Cuando esta función es habilitado, el sistema hace no salir por la puerta abrir/cerrar dominio ( eléctrico cerrar salida aún activa), y lo hace no detectar puerta abierto/ límite cercano.	0
Bit4	Reinicio automático para CORRER y freno contactor atascado	Si la retroalimentación de la R ONU y freno contactores es anormal, se informan los fallos Er36 y Err37, y Necesitas a a mano reiniciar el sistema. Con esta función, el El sistema se reinicia automáticamente después de la falla síntoma desaparece. Un máximo de tres reinicio automático veces son apoyado.	0
Bit5	Desacelerar cambiar atascado detección	El sistema detecta el estado de desacelerar interruptores Una vez detectado eso a desacelerar cambiar es atascado, el sistema instruye al ascensor a lento abajo inmediatamente y los informes a correspondiente falla.	1
Bit10	Salida NO/NC selección de cortocircuito PMSM estator contactor	Bit10=0: contacto de salida NC Bit10=1:NO hay contacto de salida	0
Bit12	Ventilador/Lámpara producción	Bit12=0:NC producción Bit12=1:NO producción	0

## Grupo Fr:Ajuste de nivelación Parámetros

Función Código	Nombre del parámetro	Rango de ajuste	Por defecto	Unidad	Propiedad
Viernes 00	Arrasamiento función de ajuste	0: Deshabilitado 1:Habilidad o	0		★

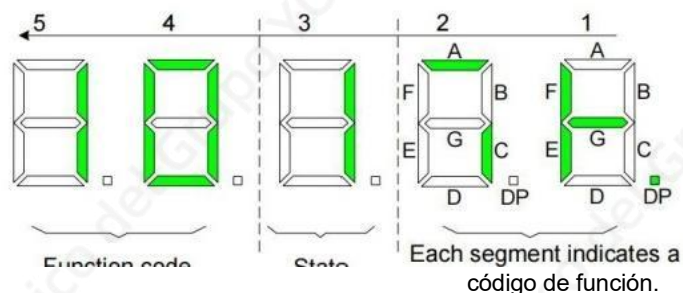
Este parámetro es usado a permitir el arrasamiento ajuste función.

Función Código	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unida d	Propiedad
Viernes 1	Ajuste de nivelación registro 1	00000-60060	30030	mm	★
Viernes 02	Ajuste de nivelación registro 2		30030	mm	★
...			...		
Viernes 8	Registro de ajuste de nivelación 8		30030	mm	★

Estos parámetros se utilizan para registrar los valores de ajuste de nivelación. Cada El parámetro registra el ajuste información de dos pisos,y Por lo tanto,4 0 piso ajuste archivos son apoyado totalmente.

El método de visita el registro es mostrado en el siguiente cifra.

Cifra 7-10 Visualización de la arrasamiento ajuste registro



Como mostrado en el anterior figura,la izquierda dos LED y el derecho dos LED respectivamente espectáculo el ajuste bases de piso 1 y piso 2.Si el valor es más grande que 30,eso es hacia arriba arrasamiento ajuste;si el valor es menor que 30,eso es hacia abajo arrasamiento ajuste.El por defecto valor "30" indica eso allá es No nivelación ajuste.El máximo ajuste El rango es de  $\pm 30$  mm.

El arrasamiento ajuste método es como sigue:

- 1.Asegurarse que el autoajuste del eje se ha completado con éxito y el ascensor funciona correctamente en normal velocidad.
- 2.Establecer viernes-00 de 1 a permitir el auto arrasamiento ajuste función.Entonces,la ascensor escudos sala llamadas,automáticamente corre a el arriba piso,y mantiene el puerta abierto después llegada.Si el ascensor es en el piso superior,es directamente Manténgase el puerta abierto.
3. Entra en el coche, presiona el botón del piso superior y el botón de nivelación. posición es cambiado 1 mm hacia arriba; presione el botón del piso inferior y la posición de nivelación es cambiado 1 mm hacia abajo.El valor es desplegado en el auto.  
Valor positivo: flecha hacia arriba + valor, valor negativo: flecha hacia abajo + valor, rango de ajuste:  $\pm 30$  mm
- 4.Después completando ajuste para el actual piso, prensa el arriba piso botón y el fondo piso botón en el auto en el mismo tiempo a ahorrar el ajuste resultado.El auto mostrar restaura a el estado normal. Si no es necesario nivelar la posición del piso actual ajustado,presione el arriba piso botón y abajo piso botón en el auto en el mismo tiempo a salida el arrasamiento ajuste s estado.Entonces,coche llamadas poder ser registrado.
- 5.Presione el botón de cierre de la puerta y presione el botón para el siguiente piso. El ascensor funciona a el próximo piso y mantiene el puerta abierto después llegada.Entonces,tu poder llevar a cabo arrasamiento ajuste.
6. Después de completar el ajuste para todos los pisos, configure Fr-00 en 0 para deshabilitarlo. el arrasamiento ajuste función.De lo contrario, el ascensor no puedo ser usado.

## Grupo FF:Fábrica Parámetros

## Grupo FP:Parámetros de usuario



Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
FP-00	Contraseña de usuario	0-65535	0		☆

Él es usado a colocar el usuario contraseña.El valor 0 indica eso No contraseña es usado.

Si se establece en cualquier distinto de cero número,el contraseña función de protección es habilitado.Después a contraseña tiene estado colocar y tomado efecto,tú debe ingresar el correcto contraseña en orden a ingresar el Menú.Si el entró contraseña es incorrecto , tu no puedo vista o modificar parámetros. Si FP-00 se establece en 00000, se establecerá el valor previamente establecido. contraseña de usuario es despejado,y el contraseña protección función es desactivado.

Recordar el contraseña eso tú establecer.Si el contraseña es colocar incorrectamente o olvidado,contacto Inovancia a reemplazar el control junta.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
FP-01	Actualización de parámetros	0-2	0		★

Él es utilizado para establecer tratamiento en el parámetros.

Los valores son como Sigue:

·0:No operación

·1:Restaurar valores

predeterminados ajustes ·2:

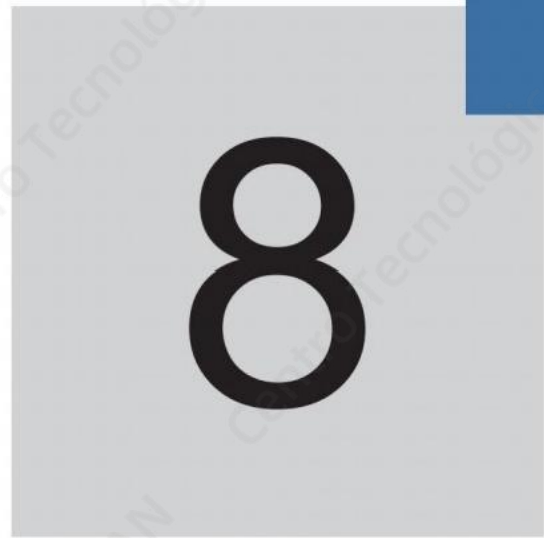
Borrar falla archivos

Si tú colocar este parámetro a 1(Restaurar por defecto ajustes),todos parámetros excepto grupo F1 son restaurado a el por defecto ajustes.Ser precauciones con este configuración.

Código de función	Nombre del parámetro	Configuración Rango	Por defecto	Unidad	Propiedad
FP-02	Definido por el usuario visualización de parámetros	0: Inválido 1: Válido	0		★

Él es se utiliza para establecer si mostrar el parámetros eso son modificado.

Cuando él es empezar a 1,el parámetros que son diferente de la por defecto configuración son desplegado.



Solución de problemas

---

## Capítulo 8 Solución de problemas

### 8.1 Mantenimiento

#### 8.1.1 Rutina Mantenimiento

El influencia de la temperatura ambiente, humedad, polvo y vibración voluntad causa el envejecimiento de el componentes adentro el controlador, que puede causa potencial fallas o reducir el vida útil de el controlador. Por lo tanto, es necesario llevar fuera de rutina y periódica mantenimiento.

Rutina mantenimiento implica de cheques:

- Si anormal ruido existe durante motor correr
  - Si el motor vibra excesivamente
  - Si el entorno de instalación de el controlador cambios
  - Si el ventilador de refrigeración funciona correctamente
  - Si el el controlador se sobrecalienta
- Rutina limpieza

implica:

- Mantener el controlador limpio todo el tiempo.
- Quite el polvo, especialmente el polvo metálico del superficie de el controlador, para evitar la polvo de entrar el controlador.
- Claro el aceite mancha en el enfriamiento admirador de el controlador.

#### 8.1.2 Periódico Inspección

Realizar inspección periódica en el elementos eso son difícil a controlar durante corriendo. Periódico inspección implica:

- Verificar y Limpiar el aire filtrar Periódicamente.
- Controlar si el tornillos convertirse perder.
- Controlar si el controlador es corroído.
- Verificar si el alambrado terminales tener arco señales.
- Realizar el principal circuito aislamiento prueba.

## problemas

### 8.1.3 Reemplazo de componentes vulnerables

Vulnerable componentes del controlador incluye el ventilador de refrigeración y el filtro electrolítico condensador. Su servicio vida es relacionado a el operando ambiente y mantenimiento.

El servicio vida de los dos componentes es listado en lo siguiente mesa.

Mesa 8-1 Servicio vida útil del ventilador de refrigeración y del filtro electrolítico condensador

Component	Service Life	Possible Damage Cause	Judging Criteria
Fan	2 to 3 years	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Bearing worn</li> <li>• Blade aging</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Check whether there is crack on the blade</li> <li>• Check whether there is abnormal vibration noise upon startup.</li> </ul>
Electrolytic capacitor	4 to 5 years	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Input power supply in poor quality</li> <li>• High ambient temperature</li> <li>• Frequent load jumping</li> <li>• Electrolytic aging</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Check whether there is liquid leakage.</li> <li>• Check whether the safety valve has projected.</li> <li>• Measure the static capacitance.</li> <li>• Measure the insulating resistance.</li> </ul>

El servicio vida es obtenido basado en lo siguiente condiciones :

- Temperatura ambiente: media 30 °C por año
- Carga tasa: por debajo 80%
- Correr eterno que 20 horas al día

### 8.1.4 Almacenamiento de los Controlador

Para almacenamiento del controlador, pagar atención a el siguiente dos aspectos:

1. Paquete el controlador con el original embalaje caja proporcionó por Inovance.
2. El almacenamiento a largo plazo degrada el condensador electrolítico. Por lo tanto, el controlador... debe ser energizado una vez cada 2 años, cada uno tiempo perdurable en el menos 5 horas. El aporte Voltaje debe ser aumentó lentamente hacia el valor nominal con el regulador.

## 8.2 Descripción de Falla Niveles

El NICE1000new tiene casi 60 piezas de información de alarma y protector funciones. Es monitores varios aporte señales, corriendo condiciones y comentario señales. Si a falla ocurre, el sistema implementos el importante función protectora y pantallas la culpa código.

El controlador es a complicado electrónico control sistema y el desplegado falla información es calificado en cinco niveles de acuerdo a a el gravedad. La fallas de diferente niveles son manejado de acuerdo a la siguiente mesa.

Tabla 8-1 Falla niveles

Categoría	Acción	Observaciones
Nivel 1	1.Pantalla el falla código. 2. Salida de la falla relé acción dominio	1A.El ascensor funciona es no afectado en cualquier condición.
Nivel 2	1.Pantalla falla código. 2. Salida de la falla relé acción dominio 3.Continuar con el funcionamiento normal de el ascensor	2A.El paralelo/grupo control función es desactivado.  2B. Función de preapertura/renivelación de la puerta está deshabilitado
Nivel 3	1.Pantalla el falla código. 2. Salida de la falla relé acción dominio 3. Detener la salida y aplicar el freno inmediatamente después detener.	3A.En marcha a baja velocidad, el ascensor paradas en especial tasa de desaceleración,y no puedo Reanudar  3B.En marcha a baja velocidad, el ascensor hace no Detenerse.En A velocidad normal, el ascensor se detiene y entonces poder empezar a correr en bajo velocidad después a demora de 3 segundos
Nivel 4	1.Pantalla el falla código. 2. Salida de la falla relé acción dominio 3. En el control a distancia, el ascensor desacelera hasta detenerse y no puedo correr de nuevo	4A.En funcionamiento a baja velocidad, el ascensor se detiene bajo una tasa de desaceleración especial e, y no puedo Reanudar  4B.En marcha a baja velocidad, el ascensor hace no Detenerse.En A velocidad normal, el ascensor se detiene y entonces poder empezar a correr en bajo velocidad después a demora de 3 segundos.  4C.En marcha a baja velocidad, el ascensor hace no Detenerse.En A velocidad normal, el ascensor se detiene y entonces poder empezar a correr en bajo velocidad después a demora de 3 segundos.
Nivel 5	1.Pantalla el falla código. 2. Salida de la falla relé acción dominio 3.El ascensor paradas inmediatamente	5A.En carrera a baja velocidad, el ascensor paradas inmediatamente y no puedo Reanudar  5B.En marcha a baja velocidad, el ascensor hace no Detenerse.En A velocidad normal, el ascensor se detiene y entonces poder empezar a correr en bajo velocidad después a demora de 3 segundos

#### 8.4 Falla Información y Solución de problemas

Si suena una alarma reportado, el sistema realiza el procesamiento correspondiente en función de la falla nivel.Puedes manejar el falla de acuerdo a a el posible causas descrito en el siguiente mesa.



Falla Código	Nombre	Posibles causas	Solución	Nivel
Error 02	Sobrecorriente durante aceleración	El circuito principal producción es conectado a tierra o corto en circuito. Autoajuste del motor se realiza incorrectamente. El carga es demasiado pesado El codificador señal es incorrecto El SAI en funcionamiento comentario señal es incorrecto.	Compruebe si el RUN contactor en el salida del controlador lado es normal Compruebe si la alimentación cable chaqueta está dañado, ya sea el fuerza cable es Posiblemente cortocircuito a suelo,y si el poder cable es conectado seguramente. Comprueba el aislamiento de motor fuerza terminales y comprobar si el motor devanado es cortocircuito adecuado o conectado a tierra.	5A
Err03	Sobrecorriente durante desaceleración	El circuito principal producción es conectado a tierra o corto en circuito. Autoajuste del motor se realiza incorrectamente. El carga es demasiado pesado La tasa de desaceleración es también corto. El codificador señal es incorrecto	Compruebe si hay cortocircuito en el PMSM estator causas controlador producción corto circuito. Compruebe si los parámetros del motor cumplen con el letrero. Realizar motor autoajuste de nuevo. Compruebe si el freno se mantiene liberado	5A
Error 04	Sobrecorriente en constante velocidad	El circuito principal producción es conectado a tierra o corto en circuito. Autoajuste del motor se realiza adecuadamente. El carga es demasiado pesado El codificador es en serio interferido con.	antes de la falla ocurre y si el freno es atascado mecánicamente. Verificar si el saldo coeficiente es correcto. Compruebe si el codificador cableados son correctas. Para motores asíncronos , realice SVC y comparar el actual a juez si el El codificador funciona adecuadamente. Compruebe si el codificador emite pulsos por revolución . (PPR)es colocar correctamente,si el codificador la señal es interferido con,si el codificador El cable pasa a través de el conducto independientemente y el cable es también largo,y si el blindaje es conectado a tierra en uno fin. Compruebe si el en codificador es instalado de forma fiable, ya sea que esté girando eje es conectado al motor eje de manera confiable y si el codificador es estable durante normal-velocidad correr Compruebe si la retroalimentación del UPS es válido en el no UPS correr estado (Err02). Compruebe si la aceleración/ desaceleración tasa es también alto(Err02,Err03 ).	5A
Er05	Sobretensión durante aceleración	El aporte Voltaje es demasiado alto. El ascensor tiene grave revertir. La resistencia de frenado es también grande,o el frenado unidad falla La tasa de aceleración es también corto.	Ajustar el Voltaje de entrada.Observa si el voltaje del bus es normal y si él se levanta también rápidamente durante correr. Controlar para el equilibrio coeficiente.	5A
Err06	Sobretensión durante desaceleración	El aporte Voltaje es demasiado alto. La resistencia de frenado es también grande,o el frenado unidad falla La tasa de desaceleración es también corto.	Seleccione una resistencia de frenado adecuada y controlar si la resistencia es también de base grande en tabla de resistencia de frenado recomendada en capítulo 3. Compruebe si el cable conectando el La resistencia de frenado es dañado, ya sea el El alambre de cobre toca el suelo,y si el conexión es confiable.	5A
Err07	Sobretensión en constante velocidad	El aporte Voltaje es demasiado alto. La resistencia de frenado es también grande,o el frenado unidad falla		5A

Falla Código	Nombre	Posibles causas	Solución	Nivel
Err09	Subtensión	potencia instantánea falla ocurre en el potencia de entrada suministrar. El voltaje de entrada es también bajo El conducir tablero de control falla.	Eliminar la alimentación externa fallas de suministro y comprobar si falla la energía durante correr Compruebe si el cableado de todo fuerza aporte cables es seguro.	5A
Err10	Controlador sobrecarga	El freno circuito es anormal. El carga es también pesado. El codificador comentario señal s anormal. Los parámetros del motor son incorrecto. Una falla ocurre en el motor fuerza cables.	Check whether the encoder feedback signal and setting are correct, and whether the ángulo inicial de el codificador para el PMSM es correcto. Compruebe los parámetros del motor configuración y llevar a cabo motor autoajuste. Compruebe la potencia cables de el motor ( referir se a el solución de Err02)	4A
Err11	Sobrecarga del motor	FC-02 es colocar incorrectamente El freno circuito es anormal. El carga es también pesado.	Ajustar el parámetro (FC-02 puede ser colocar a el por defecto valor) Referirse a el solución de Err10	3A
Err12	Fuerza suministrar fase pérdida	El poder fases de entrada no son simétrico. El conducir tablero de control falla.	Compruebe si los tres fases de fuerza la oferta está equilibrada y si el fuerza El voltaje es normal.Si no, ajustar el fuerza aporte Contacto el agente o fabricante.	4A
Err13	Potencia de salida fase pérdida	El cableado de salida de El principal circuito es perder El motor es dañado.	Controlar el alambrado. Compruebe si el contactor en el producción lado es normal. Eliminar el motor falla.	4A
Err14	Módulo sobrecalentar	El ambiente temperatura es también alto. El admirador es dañado. El aire filtrar es obstruido.	Bajar el ambiente temperatura Claro el aire filtrar. Reemplazar el dañado admirador. Compruebe si el espacio libre para la instalación de el controlador satisface el requisito.	5A
Err15	Producción anormal	1.La resistencia de frenado es corto - en circuito. 2.El frenado IGBT es corto- en circuito	1. Compruebe si el frenado resistor y La unidad de frenado está conectada correctamente y asegurar que ahí no es corto circuito. Compruebe si el principal contactor obras adecuadamente. 2.Contacto el agente o fabricante.	5A
Err16	Control de corriente falla	La corriente de excitación desviación s también grande. El par actual desviación es demasiado grande El par límite es excedido para a muy largo tiempo.	Controlar el circuito de el codificador. La salida aire cambiar se convierte APAGADO. Los valores de el actual bucle parámetros son también pequeño Realice nuevamente el autoajuste del motor si el cero- punto posición es incorrecto. Reducir el carga si él es demasiado pesado	5A

Falla Códig	Nombre	Posibles causas	Solución	Nivel
-------------	--------	-----------------	----------	-------

go				
Err17	Codificador interferencia durante el motor autoajuste	2.El SIN/COS codificador señal al es anormal. 3. El codificador UVWencoder señal es anormal.	2. Existe una interferencia grave en el C, D y d Señales Z de el SENO/COS codificador Compruebe si el codificador cable es enrutado por separado del poder cables y si la puesta a tierra del sistema es confiable.Verificar si el PG tarjeta conexión es correcto 3. Existe una interferencia grave en el U, V, y d O señales de el UWWencoder. Compruebe si el codificador taxi es enrutado por separado del poder cables,y si La conexión a tierra del sistema es confiable.Comprueba si el PG tarjeta conexión es correcto	5A
Err18	Actual detección falla	El impulso tablero de control falla	Contacto el agente o fabricante.	5A
Err19	Automotor sintonización falla	El motor no puede girar adecuadamente El autoajuste del motor veces afuera. El codificador para el PMSM falla	Ingresar el motor parámetros correctamente. Verifique el cableado del motor y si fase La pérdida se produce en el contactor en el producción lado. Compruebe el cableado del codificador y asegurar eso el codificador PPR es colocar adecuadamente. Compruebe si el freno se mantiene liberado durante sin carga autoajuste. Compruebe si el botón de inspección es liberado antes el PMSM con carga auto-sintonización esta terminado	5A
Err20	Velocidad comentari o incorrecto	1:AB Las señales son perdido durante autoajuste. 3:La fase secuencia de el motor es incorrecto. Señal 4:Z no puedo ser detectado durante autoajuste. 5:El CD señal cables de el Codificador SIN/COS romper 7: Los cables UVW de el UVW codificador romper. 8:La desviación entre el ángulo de posición absoluta y el ángulo acumulativo es también grande 9: Se produce exceso de velocidad o el velocidad desviación es también grande. 10/11: señales AB o CD señales del SENO/COS codificador son interferido con. 12:El detectado velocidad es 0 en límite de par. 13:AB Las señales son perdido durante correr. 14:Z señal es perdido durante correr. 19:El análogo AB señal cables descanso durante carrera a baja velocidad 55:CD error de señal o grave Señal Z interferencia ocurre durante autoajuste.	3: Intercambia dos cualesquiera fases de el motor UVW cables. 1,4,5,7,8,10,11,13,14,19:Comprobar eso todo cableado del cable de señal de el codificador es correcto y seguro. 9: Compruebe que el configuración de F1-00,F1-12,y F1-25 para el motor síncrono es correcto 12:Comprueba que allá es sin mecánica parte quedarse atascado y eso el freno tiene estado liberado durante correr . 55:Verifique que el toma de tierra es confiable y eliminar problemas de interferencia	5A

Falla Código	Nombre	Posibles causas	Solución	Nivel
--------------	--------	-----------------	----------	-------

Err22	Arrasamiento señal anormal	101: La nivelación señal es activamente durante piso conmutación. 102: El descendente borde de el señal de víspera es no detectado durante el ascensor puesta en marcha y piso conmutación. 103: El arrasamiento posición La desviación es también grande en ascensor r ejecución automática estado. 104: Reservado. 105: Nivelación señal no detectado en comunicación modo.	101,102: Verifique si el arrasamiento y puerta zona Los interruptores funcionan adecuadamente. Compruebe la instalación verticalidad y profundidad de las placas niveladoras. Comprobar el arrasamiento señal aporte de el Interruptor magnetotérmico. 103: Comprobar el acero sog para deslizar. 104: Contacto agente o fabricante 105: Comprobar el conexión de el arrasamiento cambiar y CTB.	1A
Err25	Almacenamiento datos anormal	101,102,103: El almacenamiento datos de el MCB es anormal.	101,102,103: Contacto agente o fabricante.	4A
Err26	Terremoto señal	101: El terremoto señal es activo y el duración excedentes 2 segundos.	101: Comprueba que el terremoto señal es consistente con el parámetro Ajuste (NC/NO) de el Interruptor magnetotérmico.	3B
Err29	Cortocircuito PMSM estator comentario anormal	101: El venta en corto de PMSM estator retroalimentación del contactor es anormal	101: Comprueba que el estado (NO/NC) de el Contacto de retroalimentación en el contactor es correcto Compruebe que el contactor y correspondiente Contacto de retroalimentación: actúe correctamente. Verificar. el bobina circuito de la acortamiento de PMSM estator contactor	5A

Falla Código	Nombre	Posibles causas	Solución	Nivel
Err30	Ascensor posición anormal	101,102: En el velocidad normal correr o renivelar el modo de ejecución, el tiempo de ejecución es más grande que el valor de F9-02, pero el nivel de vela señal tiene No cambiar. 103: Puerta zona la señal tiene No cambio dentro de un cierto período de correr.	101,102: Comprobar si el arrasamiento señal Los cables están conectados de forma fiable y si los cables de cobre de señal puede tocar el suelo o sufrir un cortocircuito con otro señal taxi les Compruebe si la distancia entre dos Los pisos son también grande, causante también largo re- carrera de nivelación tiempo. Comprobar si señal existe pérdida en el codificador circuitos 103: Comprobar si el puerta zona señal Los cables están conectados de forma fiable, puede tocar el tierra o estar en cortocircuito con otro señal Cables Compruebe si la altura del suelo al suelo es demasiado grande, o si la renivelación tiempo colocar en F3-21 es demasiado corto, causante muy largo re- tiempo de nivelación.	4A

Err33	Ascensor velocidad anormal	<p>101:El detectado correr velocidad durante la velocidad normal correr excede el límite.</p> <p>102:El velocidad excede el límite durante inspección o eje autoajuste.</p> <p>103:El velocidad excede el límite en cortocircuito estator frenado modo.</p> <p>104:El velocidad excede el límite durante emergencia correr</p> <p>105:La marcha de emergencia función de protección de tiempo es activado (colocar en Bit8 de F6-69), y el correr tiempo excede Años 50, causando el se acabó el tiempo falla. 06: Medición de velocidad del MCB desviación es también grande.</p>	<p>101:Verifique si el codificador electrónico se utiliza correctamente.Compruebe el ajuste del motor parámetros de la placa de identificación.Realizar el motor automático sintonización de nuevo.</p> <p>102:Intento de disminuir el inspección velocidad o realizar motor autoajuste de nuevo. 103:Verifique si el venta en corto de PMSM estator función es activado .</p> <p>104,105:Comprobar si el emergencia fuerza la capacidad se cumple el requisitos. Verificar si la emergencia correr velocidad es colocar adecuadamente.</p> <p>106:Comprobar el cableado de el giratorio codificador.</p> <p>Compruebe si existe comunicación SPI entre El MCB y el placa de accionamiento es en bien calidad.</p>	5A
Err34	Lógica falla	Lógica de el MCB es anormal.	Contacte con el agente o fabricante	5A

Falla Código	Nombre	Posibles causas	Solución	Nivel
Err35	Eje auto-sintonización datos anormal	<p>101:Cuando autoajuste del eje es empezó,el ascensor no es en el piso inferior o el abajo lento- abajo es inválido,</p> <p>102:El sistema no es en el inspección estado cuando eje autoajuste se realiza</p> <p>103:Eso es juzgado sobre fuerza- de esto autoajuste del eje es no realizado.</p> <p>104:En distancia control modo, él es juzgado en correr puesta en marcha ese eje autoajuste es no realizado</p> <p>106,107,109,114:El lámina longitud del pulso percibido en arriba/ abajo vispera es anormal</p> <p>108,110:No arrasamiento señal Se recibe dentro de los 45 segundos continuos correr.</p>	<p>101:Comprueba que el abajo desacelerar cambiar es válido, y que F4-01(Actual piso)es colocar a 1.</p> <p>102:Comprueba que el inspección cambiar es en inspección estado.</p> <p>103,104:Realizar autoajuste de mierda</p> <p>106,107,109,114:Comprobar que NO/NC configuración de la arrasamiento cambiar es colocar correctamente Compruebe si el placas niveladoras son insertado correctamente y si hay es fuerte interferencia de potencia si el arrasamiento cambiar</p> <p>La señal parpadea. Compruebe si la arrasamiento el plato es también largo para el asy nchronous motor 108,110:Verifique si el correr veces salida:Sin nivelación señal se recibe cuando el correr tiempo excede F9-02.</p> <p>111,115:Habilitar el súper corto piso función si el piso distancia es menos que 50 cm.Si el suelo distancia es comprobación normal</p> <p>Instalación de la placa niveladora para este piso y controlar el sensor.</p> <p>112:Verifique si el configuración de F6-00 (Piso superior de el ascensor )es menor que el actual condición.</p> <p>113:Verifique si la señal de el arrasamiento El interruptor está normal.Realizar eje autoajuste de nuevo.</p>	4C
		<p>111,115:El piso almacenado altura es menor más de 50 centímetro</p> <p>112:El suelo cuando autoajuste está completado no es el arriba piso</p> <p>113:El legumbres controlar es anormal.</p>		



Err36	CORRER contactor comentario anormal	101: La retroalimentación de el CORRER contactor está activo, pero el El contactor no tiene producción 102:El salida del controlador s el Señal RUN pero recibe No CORRER comentario. 103:El puesta en marcha corriente de el motor asíncrono es también pequeño. 104:Cuando ambos comentario señales de el CORRER contactor están habilitados, sus estado s son inconsistente	101,102,104:Comprobar si el comentario contacto de la el contactor actúa correctamente.Comprobar la función de señal (NO/NC)de el comentario contacto. 103:Verifique si la salida cables UWW de el Los controladores son conectado adecuadamente. Compruebe si el control circuito de el CORRER contactor bobina es normal.	5A
-------	--	---	--	----

Falla Código	Nombre	Posibles causas	Solución	Nivel
Err37	Freno contactor comentario o anormal	101:La salida de el freno El contactor es inconsistente con el comentario. 102:Cuando ambos comentario señales de el freno contactor están habilitados, sus estados son inconsistente. 103:La salida de el freno El contactor es inconsistente con el comentario 2. 104:Cuando ambos comentario 2 señales de el freno contactor están habilitados, sus estados son inconsistente. 105:El freno contactor comentario está activo antes el freno lanzamientos. 106:El contactor de freno producción s inconsistente con el freno viajar cambiar 2 comentario. 107:Cuando a comentario contacto de freno viajar cambiar 2 es activado para múltiple funciones, su estados son inconsistente	1 01 a 107:Verifique si el freno bobina y comentario contacto son correcto. Comprueba el característica de señal (NO/NC)de el Contacto de retroalimentación.Verifique si el control circuito del freno contactor bobina es normal 105:Verifique si el comentario contacto de el freno contactor Mal funcionamiento.	5A
Err38	Codificador señal anormal	101: Señal de pulso cambiar en F4- 03 no lo hace cambiar dentro el tiempo límite en de F1-13. 102:La carrera dirección y La dirección del pulso es inconsistente 103:F4-03 disminuye en motor arriba correr. 104:El SVC se utiliza en distancia control modo. 105:Durante arriba corriendo,el abajo desacelerar cambiar 1 se vuelve activo y el abajo límite cambiar opera. 106:Durante abajo corriendo,el desaceleración ascendente cambiar 1 se convierte activo y El arriba límite cambiar opera.	101: Compruebe si el codificador rotatorio alambrado es correcto (Realizar rotación manual a comprobar F4-03 cambio ).Verifique si el freno obras normalmente. 102,103:Verifique si r el parámetro Configuración y cableado de el rotatorio codificador son correcto.Verifique si el sistema toma de tierra y puesta a tierra de la señal son confiable.Verificar si la fase UVW secuencia de el motor es correcto. 104: Establecer control F0-00 modo)a 1(CVF)en distancia control modo. 105,106:Comprobar si el rollos de ascensor de vuelta al inicio en el Terminal piso. Revisar si el cableado de el abajo límite cambiar es normal.	5A

Err39	Sobrecalentamiento del motor	101:El motor sobrecalentar relé La entrada sigue siendo válida para a cierto tiempo.	101:Verifique si el térmico protección El relé está normal. Verifique si el motor es usado apropiadamente y si él es dañado. Mejorar enfriamiento condiciones de el motor.	3A
Err40	Reservado	Reservado	Contacto el agente o fabricante.	4B

Falla Código	Nombre	Posible Causas	Solución	Nivel
Err41	Seguridad circuito desconectado	101:El seguridad circuito señal se convierte APAGADO.	101:Comprobar la seguridad circuito interruptores y sus estados.Comprobar si el externo fuerza suministrar es normal Compruebe si la seguridad circuito contactor Actúa correctamente. Confirmar el característica de la señal (NO/ NC) de la retroalimentación contacto de el seguridad circuito contactor.	5A
Err42	Puerta cerrar desconectado durante la carrera	101:El puerta cerrar circuito La retroalimentación es inválido durante el ascensor correr.	101:Verifique si el sala puerta cerrar y la puerta del coche cerrar son en bien contacto.Check si la puerta cerrar el contactor actúa adecuadamente Comprueba el característica de señal (NO/NC)de el Contacto de retroalimentación en el puerta cerrar contactor Compruebe si el exterior fuerza suministrar es normal.	5A
Err43	Arriba límite señal anormal	101:El ascenso límite cambiar hechos Cuando el ascensor está corriendo en el arriba dirección. 102:En el inspección estado,el botón arriba y arriba límite cambiar son activo en el mismo tiempo.	101:Comprueba el señal característica ( NO/N C) de el límite superior interruptor.Verifique si el arriba límite cambiar es en bien contacto. Compruebe si el límite cambiar es instalado a una velocidad relativamente posición baja y hechos incluso cuando llega el ascensor en el Terminal piso normalmente. 102:Verifique si el liberar de el arriba El botón interrumpe la ascensor arriba proceso Comprueba el característica de señal (NO/NC)de el límite superior interruptor.Verifique si El arriba límite Cambiar es en bien contacto.	4C
Err44	Abajo límite señal anormal	101:La bajada límite cambiar hechos Cuando el ascensor está corriendo en el abajo dirección. 102:En el inspección estado, la bajada botón y abajo límite interruptor son activo en el mismo tiempo.	101:Comprueba el señal característica(NO/N C)de el límite inferior interruptor.Verifique si el abajo límite cambiar es en bien contacto . Compruebe si el interruptor de límite es instalado en una posición relativamente alta y de este modo hechos incluso Cuando llega el ascensor en el Terminal piso normalmente 102.Comprobar si el lanzamiento de el El botón hacia abajo interrumpe la ascensor abajo proceso.Comprobar el señal característica (N O/NC) de la parte inferior límite interruptor.Verifique si el abajo límite cambiar es en bien contacto .	4C
Err45	Desacelerar posición del interruptor anormal	101:El abajo desacelerar La distancia es insuficiente durante eje autoajuste. 102:El arriba desacelerar distancia es insuficiente durante eje auto - sintonización. 103:El posición de desaceleración es anormal durante normal correr. 04,105:El ascensor velocidad excede el máximo velocidad Cuando se desacelera es activado	101 a 103:Verifique si el arriba desacelerar y el abajo desacelerar son en bien contacto . Comprueba la señal característica (NO/NC) de el arriba desacelerar y el abajo desacelerar. 104,105:Asegúrese de que el obtenido lento- distancia de descenso satisface la desacelerar requisito en el ascensor velocidad	4B

Falla Código	Nombre	Posibles causas	Solución	Nivel
Err46	Renivelación anormal	101:El arrasamiento señal es inactivo durante renivelación. 102:La carrera de renivelación velocidad excede 0.1 EM. 103:A las puesta en marcha de velocidad normal corriendo, el estado de renivelación es válido y ahí es cortocircuito puerta circuito de bloqueo comentario 104:Durante renivelación, no cortocircuito puerta cerrar circuito retroalimentación o puerta cerrar señal es recibido 2s después cortocircuito hacer o cerrar circuito producción.	101:Comprobar si el arrasamiento señal es normal. 102:Verifique si el codificador se utiliza adecuadamente 103,104:Verifique si el señal de el arrasamiento cambiar es normal.Comprobar el señal característica (NO/NC) del comentario contacto en el cortocircuito puerta cerrar circuito contactor y comprobar el relé y cableado de el SCB-A junta.	2B
Err47	Cortocircuito puerta cerrar circuito contactor anormal	101:Durante la renivelación o pre-funcionamiento abierto, el cortocircuito puerta contactor de circuito de bloqueo salidas para 2s continuos, pero la retroalimentación s inválido y el puerta cerrar es desconectado 102:Durante la renivelación o pre-funcionamiento abierto, el cortocircuito puerta circuito de bloqueo contactor h como No salida, pero la comentario es válido para continuo 2 segundos. 103:Durante la renivelación o pre-abierto corriendo,la salida tiempo del cortocircuito puerta cerrar circuito contactor es más grande que 15 segundos 106:El cortocircuito puerta cerrar retroalimentación del relé del circuito activo antes renivelación.	101,102,106:Comprueba el señal característica (NO/ NC) de la retroalimentación contacto en el cortocircuito puerta cerrar circuito contactor. Compruebe si el cortocircuito puerta cerrar circulo contactor hechos adecuadamente. 103:Verifique si el arrasamiento y re- <b>Las señales de nivelación son normales.Verificar si</b> la renivelación velocidad es Establecer también bajo	2B
Err48	Puerta abierto falla	101:El consecutivo veces eso la puerta hace no abierto a el El límite llega al configuración en Pensión completa- 13.	101:Verifique si el puerta operador El sistema funciona correctamente. Compruebe si el El CTB es normal.Verifique si el puerta abierto límite señal es normal.	5A
Err49	Puerta cerca falla	101:El consecutivo veces eso la puerta hace no abierto a el El límite llega al configuración en Pensión completa- 13.	101:Comprobar si el <b>operador de</b> puerta El sistema funciona correctamente. Compruebe si el El CTB es normal.Verificar si el puerta cerrar hechos adecuadamente.	5A
Err50	Consecutivo pérdida de arrasamiento señal	Señal de nivelación atascado o pérdida ocurre por tres consecutivo veces (Err22 se informa para <b>tres consecutivo veces</b> ).	Compruebe si el nivelación y puerta zona sensores trabajar adecuadamente. Verifique la instalación verticalidad y profundidad de el placas niveladoras Comprueba el señal de nivelación aporte agujas de el MCB.Verifique si el acero sogas resbalones.	5A

Falla Código	Nombre	Posibles causas	Solución	Nivel
Err53	Puerta cerrar falla	101:El puerta cerrar comentario la señal permanece activa Para más información de 3 segundos durante puerta abierto 102:El múltiplo puerta cerrar comentario señal los estados son inconsistente por más tiempo que 2 segundos 105:El puerta cerrar 1 cortocircuito la señal permanece activa 3 segundos después Salida de puerta abierta, con cortocircuito puerta cerrar circuito activado. 107:El puerta cerrar cortocircuito señal seleccionado, pero el señal de retroalimentación es continuamente desconectado	101: Compruebe si la puerta cerrar circuito es Normal.Verifique si la tarifa es dback contacto de el puerta cerrar el contactor actúa adecuadamente. 102,105:Comprobar si el puerta abre suavemente sin gancho de bloqueo ser obstruido Compruebe si el la puerta se abre en a también bajo velocidad.Verifique si la puerta cerrar circuito es en cortocircuito. 107:Verifique si el cortocircuito puerta cerrar circuito comentario cable es desconectado.	5A
Err54	Sobrecorriente en inspección puesta en marcha	La corriente en puesta en marcha para inspección excede 120% de el calificado actual.	No tener desequilibrio cargar o reducir el carga durante la instalación en inspección modo □ Verificar si el motor parámetros obtenidos mediante autoajuste son correcto y llevar a cabo autoajuste de nuevo Si es posible. □ Verificar si la resistencia mecánica es también grande. Establecer el bit 1 de FC -00 a EN a desactivar el puesta en marcha sobrecorriente detección.	5A
Err55	Parada en otro aterrizaje piso	101:Durante funcionamiento automático del ascensor,el puerta abierto límite no es logrado en el presente piso.	101:Revisa la puerta abierto límite señal en el presente piso	1A
Err57	De serie periférico interfaz (SPI) comunicación anormal	101,102:El SPI La comunicación es anormal.No datos correctos se recibe para 2 segundos en comunicación con DSP 103: El MCB hace no fósforo el C.A. conducir	101,102:Comprueba el alambrado entre el tablero de control y el conducir junta . 103:Contacto agente o fabricante	5A
Err58	Posición del eje interruptores anormal	101:El arriba desacelerar y abajo desacelerar son desconectados simultáneamente 102:El arriba límite comentario y abajo límite comentario son desconectado simultáneamente.	101,102:Comprobar si el estado s (NO/NC) de la desaceleración interruptores y límite interruptores son consistentes con el parámetro configuración de el MCB Compruebe si hay algún mal funcionamiento del desacelerar interruptores y límite interruptores ocurre .	4B
Err62	Cosa análoga aporte cable roto	El analógico aporte cable e de el CTB o el MCB es roto.	Comprobar si F8-08 es colocar correctamente. Compruebe si el analógico aporte cable de el CTB o MCB es conectado incorrectamente o roto.	3B
Err65	UCMP prueba anormal	101:Esta falla reportado cuando el auto movimientos inesperadamente.	Compruebe si el freno es completamente cerrado y asegurar eso el auto no se mueve inesperadamente. Comprueba el hueco entre el puerta veleta y rodillo de la puerta y asegurar No contacto entre a ellos durante operación.	5A
Err66	Frenado fuerza anormal	101:La fuerza de frenado detectado a ser insuficiente.	Controlar el frenado fuerza.	5A



---

---

**Nota**

---

---

- El número (como 1,3..... 101,102,103.....) en la tabla indica la culpa subcódigo.
  - La falla E41 no se registra en el estado de parada del ascensor.
  - E42 se reinicia automáticamente cuando el puerta cerrar circuito es conectado o 1s después el falla ocurre en el puerta zona.
  - Si La falla E57 persiste,es grabado una vez todos hora
-



9

Compatibilidad  
electromagnética

---

## Capítulo 9 Compatibilidad electromagnética

### 9.1 Definición de Términos

#### 1. Compatibilidad electromagnética

Electromagnético compatibilidad(EMC)describe el capacidad de electrónico y dispositivos o sistemas eléctricos funcionen correctamente en el entorno electromagnético y no generar electromagnético interferencia eso influencias otro local dispositivos o sistemas.

En otro palabras, EMC incluye dos aspectos:El electromagnético interferencia generado por a dispositivo o sistema debe ser restringido dentro a cierto límite;el dispositivo o sistema debe tener suficiente inmunidad a el electromagnético en interferencia en el ambiente.

#### 2. Primer entorno

Entorno que incluye locales domésticos, también incluye establecimientos directamente conectado sin transformadores intermedios a un bajo voltaje fuente de alimentación red cual suministros edificios usado para doméstico propósitos

#### 3. Segundo entorno

Ambiente eso incluye todo establecimientos otro que aquellos directamente conectado a a bajo voltaje fuerza suministrar red que suministros edificios usado para doméstico propósitos

#### 4. Categoría C1 Controlador

Sistema de accionamiento de potencia (PDS) de tensión nominal inferior a 1000 V, destinado a utilizarse en el primero ambiente

#### 5.Categoría C2 Controlador

PDS de calificado Voltaje menos que 1000 V,que es ni a enchufar en dispositivo ni a móvil dispositivo y, cuando se utiliza en el primer entorno, está destinado a ser instalado y oficial solo por a profesional

#### 6.Categoría C3 Controlador

PDS de calificado Voltaje menos que 1000 V,intencionado para usar en el segundo ambiente y no destinado a usar en la primera ambiente

#### 7.Categoría C4 Controlador

PDS de calificado Voltaje igual a o arriba 1000 V,o calificado actual igual a o arriba 400 A,o destinado para usar en complejo sistemas en el segundo ambiente

### estándar EMC

#### 9.2.1 Instalación Ambiente

El sistema fabricante usando el controlador es responsable para cumplimiento de el Sistema con la directiva europea EMC. Basado en el solicitud del sistema,el integrador

debe asegurar eso el sistema cumple con estándar EN61800-3:2004 Categoría C2,C3 o C4.

El sistema (maquinaria o aparato) instalado con El controlador también debe tener la marca CE. El sistema está integrado. responsable de cumplimiento del sistema con el Compatibilidad electromagnética directiva y estándar ES 61800-3:2004 Categoría C2.

## ADVERTENCIA

**Si aplicado en el primero medio ambiente, el controlador puede generar radio interferencia. Además el CE cumplimiento descrito en este capítulo, usuarios debe llevar medidas a evitar semejante interferencia, si necesario.**

### 9.2.2 Requisitos para el cumplimiento de la Directiva EMC

- 1.El controlador requiere un EMC externa Fiter.El recomendado modelos de filtros están listados en Mesa 9-1.El cable conectando el filtrar y el controlador debería ser como corto como posible y ser no más extenso que 30 cm.Además , vuelva a instalar el filtrar y el controlador en el mismo metal placa,y asegurar eso el toma de tierra Terminal de el controlador y el toma de tierra punto del filtro son en bien contacto con el metal lámina.
- 2.Seleccione el motor y el control cable de acuerdo a a el descripción del cable en sección 9.4.
- 3.Instalar el controlador y arreglar el cables de acuerdo a a el cableado y puesta a tierra en sección 9.4.
4. Instalar un reactor de CA a restringir el actual armónicos.Para el recomendado modelos, ver Mesa 9-2.

### 9.3 Selección de Periférico Compatibilidad electromagnética Dispositivos

#### 9.3.1 Instalación de EM C Aporte Filtrar en Fuerza Lado de entrada

Un Compatibilidad electromagnética filtrar instalado entre el controlador y el fuerza suministrar poder no solo restringir el interferencia de electromagnético ruido en el circundante ambiente en el controlador,pero también previene el interferencia de el controlador en el circundante equipo.

El El nuevo controlador NICE1000 satisface los requisitos de la categoría C2 solo con un Filtro EMC instalado en el fuerza aporte si de.El instalación precauciones son como Sigue:

filtro EMC. Filtro EMC es categoría I eléctrico aparato,y Por lo tanto, el metal alojamiento suelo de el filtrar debería ser en bien contacto con La base metálica de El gabinete de instalación en un área grande y requiere bien conductivo continuidad.De lo contrario, voluntad resultado en eléctrico choque o pobre Compatibilidad electromagnética efecto.

·El jardines de el Compatibilidad electromagnética filtrar y el Educación física conductor de el controlador debe ser atado a el mismo común suelo.De lo contrario, el Compatibilidad electromagnética efecto voluntad ser afectado en serio.

·El EMC filtrar debería ser instalado como cercanamente como posible a el fuerza aporte lado de el controlador.

El siguiente mesa liza el recomendado fabricantes y modelos de Compatibilidad electromagnética filtros para el Controlador NICE1000new. Seleccione uno adecuado según en actual requisitos.

Mesa 9-1 Recomendado fabricantes y modelos de Filtro EMC

Controlador Modelo	Fuerza Capacidad (kVA)	Calificado Aporte Corriente (A)	C.A. Filtro de entrada Modelo (Changzhou) (Jianli)	C.A. Filtro de entrada Modelo (Schaffner)
Trifásico 380 V, rango: -15% a 20%				
NICE-LH-4002	4.0	6.5	DL-10EBK5	FN 3258-7-44
NICE-LH-4003	5.9	10.5	DL-16EBK5	FN 3258-16-33
NICE-LH-4005	8.9	14.8	DL-16EBK5	FN 3258-16-33
NICE-LH-4007	11.0	20.5	DL-25EBK5	FN 3258-30-33
NICE-LH-4011	17.0	29.0	DL-35EBK5	FN 3258-30-33
NICE-LH-4015	21.0	36.0	DL-50EBK5	FN 3258-42-33
NICE-LH-4018	24.0	41.0	DL-50EBK5	FN 3258-42-33
NICE-LH-4022	30.0	49.5	DL-50EBK5	FN 3258-55-34
NICE-LH-4030	40.0	62.0	DL-65EBK5	FN 3258-75-34
NICE-LH-4037	57.0	77.0	DL-80EBK5	FN 3258-100-35
NICE-LH-4045	69.0	93.0	DL-100EBK5	FN 3258-100-35
Trifásico 220, rango: -15% a 20%				
NICE-LH-2002	4.0	11.0	DL-16EBK5	FN 3258-7-44
NICE-LH-2003	5.9	17.0	DL-25EBK5	FN 3258-7-44
220-NICE-LH-4007	17.0	29.0	DL-35EBK5	FN 3258-7-44
220-NICE-LH-4011	21.0	36.0	DL-50EBK5	FN 3258-16-33
220-NICE-LH-4015	24.0	41.0	DL-50EBK5	FN 3258-16-33
220-NICE-LH-4018	30.0	40.0	DL-50EBK5	FN 3258-30-33
220-NICE-LH-4022	40.0	49.0	DL-50EBK5	FN 3258-30-33
220-NICE-LH-4030	57.0	61.0	DL-65EBK5	FN 3258-42-33
Monofásico 220 V, rango: -15 % a 20 %				
NICE-LH-2002	2.3	13.2	DL-20TH1	FN2090-20-06
NICE-LH-2003	3.4	17.0	DL-20TH1	FN2090-20-06
220-NICE-LH-4007	9.8	29.0	DL-30TH1	FN2090-30-08
220-NICE-LH-4011	12.1	36.0	DL-40K3	Consultar el fabricante
220-NICE-LH-4015	13.9	41.0	DL-50T3	
220-NICE-LH-4018	17.3	40.0	DL-50T3	
220-NICE-LH-4022	23.1	49.0	DL-50T3	
220-NICE-LH-4030	33.0	61.0	DL-70TH1	



### 9.3.2 Instalación de ACInput Reactor encendido Fuerza Lado de entrada

Un C.A. aporte reactor es instalado a eliminar el armonía de el aporte actual.Como un opcional dispositivo,el reactor puede ser instalado externamente a encontrarse estricto requisitos de un solicitud ambiente para armónicos.Los siguiente mesa liza el recomendado fabricantes y modelos de entrada reactores.

Tabla 9-2 Fabricantes y modelos recomendados de aire acondicionado aporte reactores

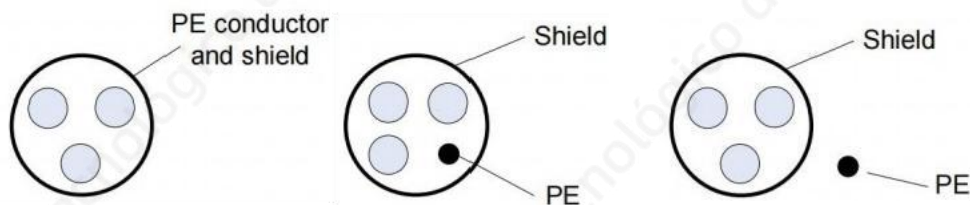
Controlador Modelo	Fuerza Capacidad (kVA)	Calificado Aporte Corriente (A)	C.A. Reactor de entrada Modelo (Inovancia)
Trifásico 380 V, rango: -15% a 20%			
NICE-LH-4002	4.0	6.5	MD-ACL-7-4T-222-2%
NICE-LH-4003	5.9	10.5	MD-ACL-10-4T-372-2%
NICE-LH-4005	8.9	14.8	MD-ACL-15-4T-552-2%
NICE-LH-4007	11.0	20.5	MD-ACL-30-4T-113-2%
NICE-LH-4011	17.0	29.0	MD-ACL-30-4T-113-2%
NICE-LH-4015	21.0	36.0	MD-ACL-40-4T-153-2%
NICE-LH-4018	24.0	41.0	MD-ACL-50-4T-183-2%
NICE-LH-4022	30.0	49.5	MD-ACL-50-4T-183-2%
NICE-LH-4030	40.0	62.0	MD-ACL-80-4T-303-2%
NICE-LH-4037	57.0	77.0	MD-ACL-80-4T-303-2%
NICE-LH-4045	69.0	93.0	MD-ACL-120-4T-453-2%
Trifásico 220 V, rango: -15 % a 20 %			
NICE-LH-2002	4.0	11.0	MD-ACL-15-4T-222-2%
NICE-LH-2003	5.9	17.0	MD-ACL-30-4T-222-2%
220-NICE-LH-4007	17.0	29.0	MD-ACL-30-4T-113-2%
220-NICE-LH-4011	21.0	36.0	MD-ACL-50-4T-113-2%
220-NICE-LH-4015	24.0	41.0	MD-ACL-50-4T-153-2%
220-NICE-LH-4018	30.0	40.0	MD-ACL-50-4T-183-2%
220-NICE-LH-4022	40.0	49.0	MD-ACL-50-4T-183-2%
220-NICE-LH-4030	57.0	61.0	MD-ACL-80-4T-303-2%
Monofásico 220 V, rango: -15 % a 20 %			
NICE-LH-2002	2.3	13.2	Consulte al fabricante
NICE-LH-2003	3.4	17.0	
220-NICE-LH-4007	9.8	29.0	
220-NICE-LH-4011	12.1	36.0	
220-NICE-LH-4015	13.9	41.0	
220-NICE-LH-4018	17.3	40.0	
220-NICE-LH-4022	23.1	49.0	
220-NICE-LH-4030	33.0	61.0	

## 9.4 Blindado Cable

### 9.4.1 Requisitos para el Blindado Cable

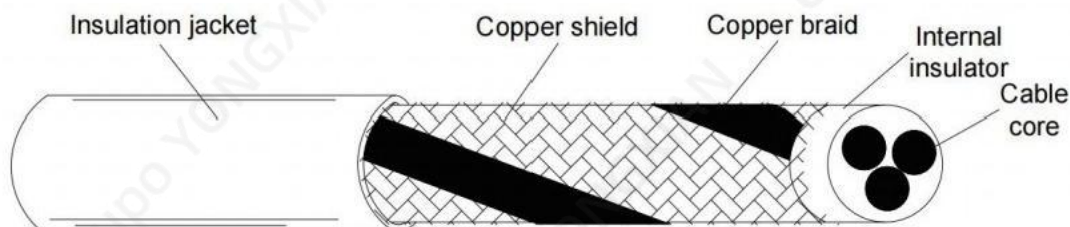
Se debe utilizar un cable blindado para satisfacer las Compatibilidad electromagnética Requisitos. Cables blindados son clasificado en tres conductores cable y cuatro conductores cable. Si conductividad de el cable blindaje es No es suficiente, agregue un cable PE independiente o utilice un cable de cuatro conductores. cable, de cual uno fase conductor es Educación Física cable.

Los tres conductores cable y cuatro conductores cable son mostrado en lo siguiente cifra.

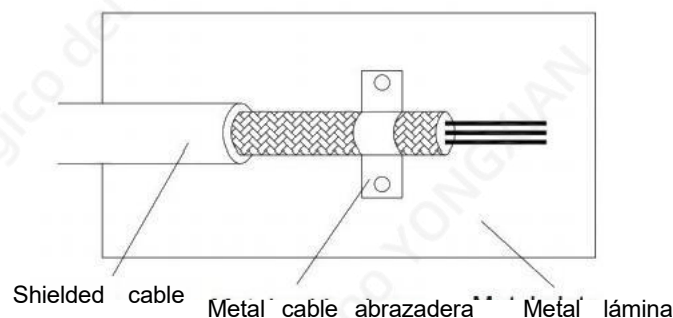


El cable del motor y el cable conductor blindado de PE (blindado trenzado) deben ser lo más cortos posible. como posible a reducir electromagnético radiación y externo extraviado actual y capacitivo actual del cable.

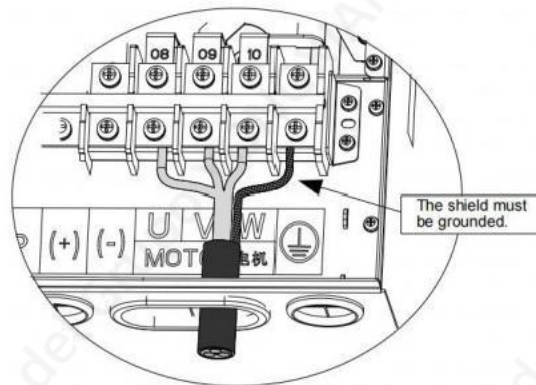
Para suprimir eficazmente la emisión y conducción de interferencias de radiofrecuencia, el blindaje de el blindado cable es tonelero trenza. La trenzado densidad de el tonelero trenza debería ser mayor que que 90% a mejorar el blindaje eficiencia y conductividad, como mostrado en el siguiente cifra.



Él es recomendado eso todo control cables ser blindado. El toma de tierra área de el blindado cable debería ser como grande como posible. A sugerido método es a arreglar el blindaje en el metal lámina usando el metal cable abrazadera entonces como a lograr bien contacto, como mostrado en el siguiente cifra.



La siguiente figura muestra el toma de tierra método del blindado cable.

**Figura 9-1 Puesta a tierra del cable blindado**

#### 9.4.2 Precauciones de instalación del cable blindado

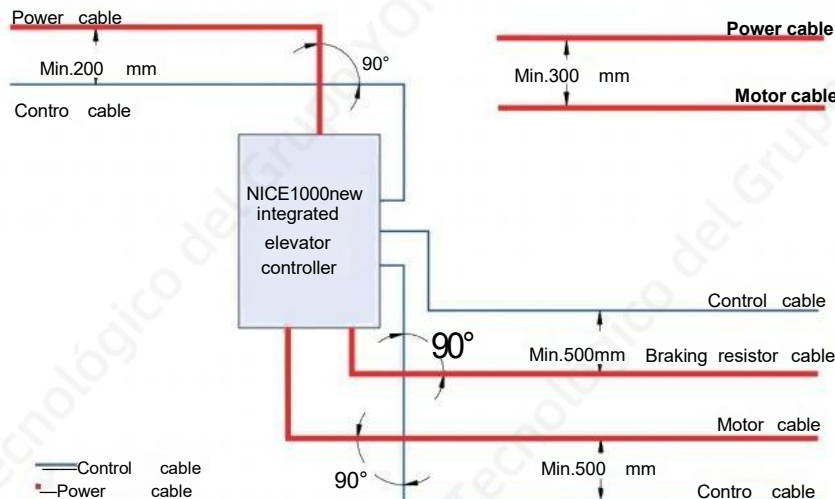
- Simétrico blindado cable es Recomendado. El cuatro conductores blindado cable poder también ser usado como un aporte cable.
- El cable del motor y el cable conductor blindado de PE (blindado trenzado) deben ser lo más cortos posible. como posible a reducir electromagnético radiación y externo extraviado actual y capacitivo actual de el cable. Si el motor cable es encima 100 metros largo, un producción filtrar o reactor se requiere.
- Se recomienda eso todo control los cables sean blindado.
- Es Se recomienda que a blindado cable ser usado como el producción fuerza cable de el controlador; el cable blindaje debe ser bien fundamentado. Para dispositivos sufriendo de interferencia, blindado retorcido cable de par (STP) es recomendado como el dirigir cable y el cable blindaje debe ser Bueno conectado a tierra.

#### 9.4.3 Cableado Requisito

1. El motor cables debe ser establecido lejos lejos de otro cables, con recomendado distancia más grande que 0,5 m. El motor cables de varios controladores poder ser establecido lado por lado.
2. Es es recomendado eso el motor cables, alimentación aporte cables y control cables ser establecido en diferente conductos. A evitar tic electromagnético interferencia causado por rápido cambiar de el producción Voltaje de el controlador, el motor cables y otro cables debe no ser establecido lado por lado para a largo distancia.
3. Si el control cable debe correr al otro lado de el fuerza cable, hacer seguro ellos son organizado en un ángulo de cerca a 90°. Otros cables debe no correr al otro lado de el controlador.
4. La entrada de potencia y producción cables del controlador y corriente débil señal cables (semejante como control cable) debería ser establecido verticalmente (si posible) más bien que en paralelo.
5. Los conductos de cables deben estar bien conectados y bien puestos a tierra. Los conductos de aluminio pueden ser usado a mejorar eléctrico potencial.
6. El filtrar y controlador debería ser conectado a el gabinete apropiadamente, con pulverización protección en el instalación parte y conductivo metal en lleno contacto.

7.El motor debe ser conectado a el sistema (maquinaria o aparato) correctamente, con pulverización protección en el instalación parte y conductivo metal en su totalidad contacto.

Cifra 9-2 Cableado diagrama



## 9.5 Soluciones a Problemas comunes de interferencia EMC

El El controlador genera una interferencia muy fuerte. Aunque Compatibilidad electromagnética medidas se toman, el interferencia puede aún existir pendiente a incorrecto cableado o toma de tierra durante uso. Cuando el controlador interfiere con otro dispositivos, adoptar el siguiente soluciones.

Interferencia Tipo	Solución
Protección contra fugas cambiar tropezando	<ul style="list-style-type: none"> <li>·Conectar el motor alojamiento a el Educación física de el controlador.</li> <li>·Conectar El PE de el controlador a el Educación física de el red eléctrica fuerza suministrar.</li> <li>·Agregar a seguridad condensador a el fuerza aporte c capaz.</li> <li>·Agregar magnético anillos a el aporte conducir cable.</li> </ul>
Controlador interferencia durante correr	<ul style="list-style-type: none"> <li>·Conectar la carcasa del motor a el Educación física de el controlador</li> <li>·Conectar El PE de el controlador a el Educación física de el red eléctrica Voltaje.</li> <li>·Añadir un condensador de seguridad a el fuerza aporte cable y viento el cable con magnético anillos.</li> <li>·Añadir un condensador de seguridad a el interferido puerto de señal o viento el señal cable con magnético anillo s.</li> <li>·Conectar el equipo a el común suelo.</li> </ul>
Comunicación interferencia	<ul style="list-style-type: none"> <li>·Conectar el motor alojamiento a el Educación física de el controlador.</li> <li>·Conectar El PE de el controlador a el Educación física de el red eléctrica Voltaje.</li> <li>·Añadir un condensador de seguridad a el fuerza aporte cable y viento el cable con magnético anillos.</li> <li>·Añadir una coincidencia resistor entre el comunicación cable fuente y el carga lado.</li> <li>·Agregar a común toma de tierra cable además de es el comunicación cable.</li> <li>·Utilice un cable blindado como el comunicación cable y conectar el cable blindaje a el base común punto.</li> </ul>

Interferencia Tipo	Solución
E/S interferencia	<ul style="list-style-type: none"> <li>·Aumentar la capacitancia en el baja velocidad DI.A máximo de 0.11 uF capacidad es sugerido.</li> <li>·Agrandar el capacitancia en el AI.A máximo de 0,22 uF es sugerido.</li> </ul>





HUQIANG



HUSHENG



SANJIN



YUANQI

## Contactos del Centro Tecnológico

Correo electrónico

Lift-technology@yongxiangroup.com

WhatsApp

Servicio preventa +86 15339047757

Servicio posventa +86 13379038227