



# NICE3000 Controlador integrado de escaleras mecánicas

Manual del usuario

Versión 202501

## Prefacio

Gracias por utilizar el ascensor integrado ; controlador!

LINDO 3000, el ascensor en integrado controlador, es bajo el investigación y desarrollo de y producido por Suzhou Monarca Control Tecnología Co. Limitado. Él 's el nuevo basado en vectores inteligente ascensor integrado controlador combinatorio el ascensor control con motor conductor. El sistema de control NICE 3000 se compone principalmente de NICE 3000 ascensor integrado controlador, MCTC-CTB-A, MCTC-HCB-A, MCTC-GCB-A, y MCTC-IE-A.

Las características principales son las siguientes: ✓ Más avanzado

LINDO 3000 incluido computadora tecnología , Automático control tecnología, Tecnología de comunicación en red , y Tecnología de accionamiento vectorial del motor , es el Inteligente Control Sistema con el más avanzado sistema internacional nivel.

- ☞ Direct parada tecnología con el principio de distancia control ; N curvas generar automáticamente.
- ☞ El control de grupo con menos que 8 ascensores es basado en borroso control teoría.
- ☞ Multi - CPU excesivamente control y integrar el avanzado Bus CAN , Modbus , y tecnología de comunicación GSM.
- ☞ Es proporciona con abundante tiempo compartido control función con preciso tiempo real reloj incorporado, por lo tanto él Es conveniente que los edificios cumplan con las intelectualizado gestión.
- ☞ Flexible corte de energía rescate planes con ya sea 48DC o 220 VCA fuerza aporte. ☞ Es apoya automático identificación operación entre pisos cortos.
- ✓ Más fácil de usar
  - ☞ Es es compacto combinatorio con el control y conductor sistema , facilitando el diseño de pequeñas salas de máquinas de ascensores y No máquina alojamiento.
  - ☞ El función parámetros son diseñado fácilmente, puntería a facilitar el ajuste a el en gran medida.
  - ☞ El considerado diseño de pequeños teclados marcas él más fácil a controlar arriba, mantener, y depurar el ascensor.
  - ☞ Puede pesar automáticamente según el peso. él osos.
  - ☞ Es apoya muchos ajustando medidas: computadora escucha software, PDA escucha, y operación panel.
- ✓ Más seguro y más confiable

- ☞ Multiseguridad está asegurado siguiendo de cerca el GB7588-2003 normas.
- ☞ Tolerante a fallos diseño de hardware y software; muchos tipos de falla tratamiento; maximizar para eliminar accidentes () a correr sin peligro.
- ☞ UE Diputado Laboratorio proporciona profesional pruebas a dar versátil confrontación contra interferencias electromagnéticas .
- ☞ Todo terreno confrontación contra fluctuaciones en fuerza rejillas, polvo, alto temperatura y focos.

✓ Más cómodo

- ☞ Compensación de pesaje dedicada dispositivo ofertas cerca perfecto compensación comenzar.
- ☞ Alto capacidad de vector control marcas el motor actuación Bueno cual trae La sensación de comodidad.

✓ Más económico

- ☞ El integración marcas el sistema más fácil a funcionar y costo menos por reduciendo el cableado exterior en un ponchada. Él mejora el ascensor La seguridad y estabilidad.

- ☞ Canbus y Modo comunicación' s perfecto combinación reduce el cantidad de cables en máximo.

- ☞ Flexible y adecuado módulo valor añadido accesorios ☞

Serie de empotrados corriente continua Reactor y Freno

Unidad

- ☞ Tres cables poder hacer el interconexión, y allá' s No necesidad de extra tableros de grupo

### 1) Instrucciones del ascensor Control Integrado Función, LINDO 3 000

De serie Número	Función	Observación	De serie Número	Función	Observación
Funciones estándar					
1	Operación de mantenimiento		41	Inclinación actual eliminar	
2	Parada directa		42	Configuración de usuario inspección	
3	La mejor curva generado automáticamente		43	Servicio pico	
4	Nivelación por autorrescate correr		44	Reloj de tiempo real gestión	
5	Operación de asistente		45	servicios de tiempo compartido	

6	Fuego De vuelta a la piso base		46	Piso de seguridad en noche	
7	Operación de bomberos		47	Asistente de desvío	
8	Pruebas correr		48	Operación adjunta panel el operación	
9	carrera independiente		49	Gong de llegada del coche	
10	rescate de emergencia correr		50	Desde afuera acercándose lámpara	Configura r MCTC - HCB-B

De serie Número	Función	Observación	De serie Número	Función	Observación
Funciones estándar					
11	renivelación cuando la puerta es abierto	Configura r MCTC - SCB - A	51	Gong de llegada exterior	Configura r MCTC - HCB-B
12	Respaldo automático a el piso base		52	Doble llamada exterior en el mismo piso	
13	Operación paralela		53	desaceleración forzada función de monitoreo	
14	Ajuste del control de grupo operación	Configura r MCTC - GCB-A	54	Llamada conglutinación juicio	
15	Elevar parámetro identificación con sin carga	(Permanente Imán Síncronico Máquina es giratorio ángulo del codificador reconocimiento	55	Señal de pesaje compensación	
16	Parámetros del eje auto- aprendiendo		56	Ajuste fino de nivelación	
17	Función de bloqueo de escalera		57	Próximo aterrizaje	
18	Lleno carga por aprobar		58	Falla registro	
19	Iluminación , ventiladores, energía función de ahorro		59	Prueba de cortocircuito contra el tierra	
20	Juego de piso de servicio		60	Sobrecarga Protección	
21	Ubicación automática del vehículo correcto		61	Luz de la puerta cortina protección	
22	Cancelar lo incorrecto dirección		62	Puerta exterior no abierta zona	
23	Cancelación inversa		63	Protección de marcha atrás	

24	Juego de servicio de suelo para el frente puerta y Puerta trasera		64	protección antideslizante	
25	Apertura avanzada	Configura r MCTC - SCB - A	65	Inspección de contactos protección del contactor	
26	Repetición del cierre de la puerta		66	Sobrecorriente del motor protección	
27	Abra la puerta desde afuera este sala		67	Sobretensión en la fuente de alimentación protección	
28	Botón de cierre para puerta: cierre por adelantado		68	Protección contra sobrecarga del motor	
29	Elección de abierto y Cierre la puerta control protección		69	Protección contra fallos del codificador	
30	Configuración de categoría para el tiempo de mantenimiento puerta abierto		70	Fallo de autoajuste del eje juzgando	

De serie Número	Función	Observación	De serie Número	Función	Observación
Funciones estándar					
31	Función mantener abierta		71	Conducir sobrecalentamiento del módulo protección	
32	Visualización de llamadas externas por poco		72	Protección contra fallas del interruptor de la puerta	
33	El rodaje muestra la dirección de correr	Configuración MCTC - HCB-H	73	protección de la cerradura de la puerta desconectarse al correr	
34	Punto pantalla matricial elevar estado	Configuración MCTC - HCB-H	74	interruptor de límite protección	
35	Pista de saltos	Configuración MCTC - HCB-H	75	Protección contra exceso de velocidad	
36	Función anti-molestia	Configurar pesaje de automóviles equipo	76	falla del interruptor de nivelación protección	
37	Selectivo completo		77	Fallo de CPU protección	
38	Selectivo ascendente		78	Contactor de salida anormal detección	
39	Selectivo hacia abajo		79	Protección contra saltos de cerradura de puerta	
40	Espera separada				
Función opcional					
1	CI tarjeta usuario gestión		7	alternar control de grupo elevar Piso de servicio	
2	Monitoreo trimestral	Configuración MCTC - BMB-A	8	empujoncito	
3	Temperatura del motor protección		9	Servicio de piso VIP	
4	anuncio de voz		10	Operación para discapacitados caja de operación	
5	Función sísmica		11	Operación de puerta trasera panel funcionar	
6	frente y atrás puerta control independiente				

Atención:

- a) El estándar función es producto' s estándar configurado función, el opcional función es el especialmente proporcionado software servicio.
- b) Nuestra empresa hace No se cobra adicional por el software parte en el función opcional.

## 2) Función Explicación

Estándar Función			
De serie número	Función nombre	Introducción a la función	Observación
1	Mantenimiento Operación	Acceso por ascensor al estado de revisión, el sistema cancelado automáticamente y el funcionamiento automático puertas. Por la parte superior (inferior) la línea será permitir el Botón del ascensor para revisar la velocidad de movimiento de el operación de punto (abajo). Suelte el botón a detener el ascensor inmediatamente	Estándar Ajustes
2	Parada directa	Al principio de distancia , Genera automáticamente las curvas suaves desde el inicio hasta el estacionamiento. No arrastrándose, detener directamente en la nivelación posición	Estándar Ajustes
3	El mejor curva generado automáticamente	Los sistemas calculan automáticamente la mayor parte adecuado para el principio de la función hombre- máquina curva según la distancia necesario para corre, y es no Sujeto a restricciones en el piso corto y el número de restricciones	Estándar Ajustes
4	Auto-rescate arrasamiento	Cuando el ascensor esta en a estado de sin mantenimiento, y lo hizo No detenerse en el arrasamiento. Si es así se reúne el seguridad requisitos para corre el El ascensor se levantará automáticamente correr lentamente hasta el piso más cercano , y luego abierto el puerta	Estándar Ajustes
5	Asistente operación	A través del interruptor de palanca en funcionamiento panel poder Elija la operación del controlador, el controlador puede Elija la dirección y otras funciones (como como derecho función de funcionamiento) El ascensor cierra la puerta bajo la condición de que el conductor mantenga presionada la puerta. el cerca botón.	Estándar Ajustes
6	Fuego volver a la piso base	Recibe la señal de incendio, el ascensor no funcionará. responder A cualquier llamada y comando interno .el ascensor corre por el camino más rápido hasta la estación de bomberos y luego abre el puerta y parar	Estándar Ajustes
7	Operación de bomberos	En la operación de fuego modo, la puerta no no abrir o cerrar automáticamente. Solo presione el botón poder hacer que la puerta se mueva. El ascensor solo respuesta a uno dominio En el coche una vez. Solo cuando el ascensor abierto La puerta se detuvo en el estación base , restablecer el fuego interruptor y el interruptor de bomberos, el ascensor poder correr normalmente	Función Selección

8	Pruebas correr	Prueba correr incluido nuevo prueba de fatiga de ascensores correr, prohibir la acción de la puerta ,prohibición responder a una llamada externa , blindaje del interruptor de límite de la estación final, blindaje de sobrecarga señal, etc.	Función Selección
9	Independiente correr	El ascensor funciona no Respuesta a una llamada externa y cierre la puerta automáticamente (cuando el ascensor en control paralelo y control de grupo, Con el fin de suministrar Servicios especiales para que personas específicas lleven VIP personas o bienes. Presione el Botón de funcionamiento independiente , entonces el ascensor sale del control del grupo, independiente correr)	Función Selección
10	Rescate de emergencia correr	Para el motor del ascensor que Mejora de la fuerza humana el coche con carga nominal más grande que 400N Colocar Interruptor de funcionamiento eléctrico de emergencia y operación a reemplazar actualización manual.	Función Selección

Estándar Función			
De serie número	Función nombre	Introducción a la función	Observación
11	renivelación cuando la puerta es abierto	La parada del ascensor en el piso estación, a grande número de personas o mercancías que entren y Saliendo, El La nivelación fluctuó debido a la deformación elástica . de cable de ascensor Cuerda y goma. Sistema permite ejecutar automáticamente a la velocidad de renivelación a estación de nivelación en el estado de la puerta abierta	Configurar MCTC-SCB-A
12	Respaldo automático a el piso base	Más allá del tiempo de fraguado y allí es No llamada interna y llamada externa Los ascensores regresan automáticamente a la estación base y esperan. para pasajeros	Estándar Ajustes
13	Operación paralela	Dos ascensores mediante comunicación serial (poder bus) para transmisión de datos. salidas de coordenadas ide-call y mejorar la eficiencia operativa	Función Selección
14	Control de grupo ajuste operación	Múltiples ascensores mediante comunicación serial ( bus CAN) para transmisión de datos. Calcule la potencia máxima. eficiente y un funcionamiento eficaz modo en respuesta a afuera llamadas.	Configurar MCTC-GCB-A
15	Parámetros del motor autoajuste con No carga	Para inducción El sistema de control de motores puede reconocer automáticamente el resistencia del motor , inductancia, control parámetros, Corriente sin carga para controlar con precisión la motor. En cuanto a la permanente imán síncrono motor, sistema de control puede identificar el ángulo de giratorio codificador	Permanente imán síncrono motor para identificar el giratorio codificador ángulo
16	Eje parámetros de autoaprendizaje	Antes de la primera ejecución, el sistema debe aprender por sí mismo el parámetros del eje . Incluyendo la historia de cada piso, interruptor de desaceleración forzada, interruptor de límite posición.	Estándar Ajustes
17	Bloqueo del ascensor función	En el estado de ejecución automática , después de ascensor bloqueado, el sistema elimina todas las llamadas registrado y luego Regresa a la estación base bloqueada por el ascensor y luego abierto la puerta. Después de eso el ascensor deja de funcionar y se cierra. el luz y ventilador en el coche. Cuando el interruptor de bloqueo tiene Se ha reiniciado el ascensor y se ha vuelto a entrar . servicio normal estado.	Estándar Ajustes
18	Lleno carga por aprobar	En la condición de ejecutarse automáticamente sin el controlador , cuando el auto con lleno carga ( generalmente es 80 % carga nominal) el ascensor no responder a afuera- llamadas en paso de piso. Sin embargo, esta vez las llamadas externas Todavía puede ser registrado; va a ser atendido próximo tiempo de ejecución (control único), o por otro elevador servicios (grupo control)	Estándar Ajustes

19	iluminación , ventilador ahorro de energía función	Cuando Más allá del tiempo de fraguado y allí es No Llamada interna y llamada externa el ascensor se activará automáticamente apagar la luz y admirador en auto	Estándar Ajustes
20	Juego de servicio de suelo	Sistema poder ser flexible elegir a cerrar o activar uno o más ascensores pisos de servicio y detener pisos para su propio necesidades	Función Selección
21	Auto ubicación automáticamente correcto	Cuando el ascensor sube al fin estación ,el Sistema de inspección y rectificación automática del ubicación información basado en el interruptor de desaceleración forzada de primer nivel . Al mismo tiempo, asistido mediante una tasa especial de desaceleración forzada	Estándar Ajustes

Estándar Función			
De serie número	Función nombre	Introducción a la función	Observación
22	Cancelar lo incorrecto dirección	Los pasajeros pueden presionar el comando botón continuamente dos veces en la caja de control a Cancelar el último registro de errores instrucciones.	Estándar Ajustes
23	Cancelación inversa	Cuando el ascensor llega al final piso o el La dirección cambió, el sistema canceló todas las llamadas. registrado del direcciones inversas.	Estándar Ajustes
24	Juego de servicio de suelo Para puerta de entrada y Puerta trasera	El sistema puede seleccionar pisos de servicio respectivamente a través de la puerta de entrada y la de atrás puerta para es propio necesidades	Función Selección
25	Apertura avanzada	estado de funcionamiento automático , la velocidad durante la parada es menor de 0,1 m/s y las señales de la puerta son efectivas, el sistema cortocircuito la señal de bloqueo de la puerta a través del módulo avanzado de apertura de puerta y Luego abra la puerta con anticipación para hacer el ascensor eficiencia	Configurar MCTC-SCB-A
26	Repetición de puerta cierre	Después de que el ascensor continúe cierra la puerta. a cierto tiempo, Si la cerradura de la puerta tiene no se ha cerrado, el ascensor abre la puerta automáticamente y Luego repite el cierre puerta.	Estándar Ajustes
27	Abrir el puerta fuera de esto sala	bajo la condición de que exista No otro comando o llamada externa ,si el coche se detiene en un piso, prensa el Botón de llamada en este piso, la puerta se abre automáticamente.	Estándar Ajustes
28	Cierre botón para cierre de puerta en avance	cuando Ascensor en funcionamiento automático modo y la puerta está abierta, puede a través de el cerca botón cerrar la puerta antes de tiempo hacer el ascensor eficiencia	Estándar Ajustes
29	Elección de abierto y cerrar el puerta control protección	El sistema puede configurar de forma flexible si la salida es continua. comandos después de abrir la puerta en lugar, cerrado en su lugar de conformidad con el tipo de puerta	Función Selección
30	Configuración de categoría por el momento de manteniendo la puerta abierta	El sistema puede identificar automáticamente diferentes tiempo a Mantener abierta la convocatoria para abrir la puerta, instrucciones abrir la puerta, la puerta a proteger abierto, demora a abre la puerta para abrir la puerta de acuerdo con el tiempo de fraguado	Estándar Ajustes
31	Mantener abierto función	Por presione el manteniendo la puerta abierta botón ,el Retraso del ascensor cerrando para cumplir con el necesidad de llevar bienes	Estándar Ajustes
32	Llamada de sala mostrar por poco	El sistema permite la visualización de cada piso. utilizando el 0-9, así como cualquier letra de permutación y Combinación de caracteres para el uso de las condiciones especiales .	Estándar Ajustes

33	Espectáculo rodante dirección de carrera	Durante el funcionamiento del ascensor, la pantalla espectáculos al aire libre la dirección de correr	Configurar MCTC-HCB-H
34	Punto pantalla matricial elevar estado	a través de la matriz de puntos x se nota el dirección del ascensor, el ascensor del piso se detiene, estado del ascensor (como falla, revisión ), etc.	Configurar MCTC-HCB-H
35	Pista de saltos	flexible definiendo la exhibición exterior pantalla del panel ,espectáculo datos no continuos para su propia necesidades	Configurar MCTC-HCB-H

Estándar Función			
De serie número	Función nombre	Introducción a la función	Observación
36	Anti-molestias función	Sistema identifica el número de pasajeros en el coche y determina automáticamente el número de pasajeros en el interior y lo compara con las instrucciones registrado en el coche. Si un exceso número de llamadas registradas, Entonces el sistema lo considera es anti-molestias estado y cancela todas las llamadas en el coche. Tú necesidad de registro electrónico llamadas correctas	Configurar Pesaje de coches equipo
37	Selectivo completo	Cuando el ascensor está funcionando automático o conductor estado voluntad ser respondió a señal de llamada interna mientras tanto respondió a señales del botón de llamada del pasillo , cualquier piso de servicio Puede llamar al ascensor por registrar el arriba y abajo señal	Estándar Ajustes
38	Selectivo ascendente	Cuando el ascensor está funcionando automático o conductor estado voluntad ser respondió a señal de llamada interna mientras tanto respondió a las señales del botón de llamada exterior , cualquier El piso de servicio puede llamar al ascensor. por registrar el señal ascendente	Función Selección
39	Selectivo hacia abajo	Cuando el ascensor está funcionando automático o conductor estado voluntad ser respondió a señal de llamada interna mientras tanto respondió a las señales del botón de llamada exterior , cualquier El piso de servicio puede llamar al ascensor por registrar el abajo señal	Función Selección
40	espera separada	solo el sistema con paralelo o grupo control poder Seleccione esta función cuando haya ascensores en control paralelo o de grupo en el mismo piso , El control paralelo o grupal comenzará a extender los ascensores , hacer el ascensor correr al piso libre	Función Selección
41	Inclinación actual eliminación	cuando se utiliza un imán permanente sincrónico motor, Despues de que el ascensor desacelera y se detiene, el Mantener la corriente de la motor removido por el camino en pendiente a anormal ruido de la motor durante el proceso	Función Selección
42	Preferencias del usuario inspeccionar	Los usuarios pueden encontrar el sistema parámetros que es diferente de los parámetros de fábrica por esto función	Función Selección
43	Servicio pico	Paralelo cima es en el hora punta establecida, Si el llamada interna de esto El piso del pico es más de 3, entonces sistema en servicio pico. el llamada interna efectiva todo el tiempo, la el ascensor es gratis va a ser ir a este piso	Función Selección
44	Reloj de tiempo real gestión	Sistema tener Chip de reloj en tiempo real para garantizar la el reloj funciona normalmente en 2 años	Función Selección
45	tiempo compartido servicios	Configuración flexible del período de tiempo del servicio de tiempo compartido y de los pisos de servicio de tiempo compartido correspondientes .	Función Selección

46	Piso de guardia en noche	Proteger el suelo del ascensor, a las 22 h. ' reloj a 6 o ' reloj el El piso protegido es válido, el ascensor estará funcionando hasta el Proteja el piso en todo momento El ascensor está en marcha, para en el proteja el piso para abre la puerta y luego corre hacia el objetivo piso a mejorar seguridad	Función Selección
47	Conductores revirtiendo	Los conductores eligen la dirección del ascensor a través de a especial botón	Estándar Ajustes
48	Operación adjunta operación de caja	manipulación pareo caja lata ser seleccionado Si el sistema tener el caja de control principal, la Caja de manipulación a juego también equipada con un dominio botón y el interruptor del botón de la puerta y el función es el Lo mismo que el control principal caja	Estándar Ajustes

Estándar Función			
De serie número	Función nombre	Introducción a la función	Observación
49	Gong de llegada del coche	Después de la llegada del ascensor al piso de destino en De acuerdo con los requisitos de los pasajeros , el tablero superior del coche envió el señal.	Estándar Ajustes
50	Afuera gong acercándose	, el ascensor pasa por MCTC- HCB-B envió luces exteriores pronóstico de llegada	Configurar MCTC- HCB-B
51	Llegada exterior gong	, el ascensor pasa por MCTC- HCB-B enviado al exterior reloj pronóstico de llegada	Configurar MCTC- HCB-B
52	Doble llamada de sala en el mismo piso	Doble lata de llamada de pasillo Estar configurado cuando esté frente a la puerta en el mismo piso	Función Selección
53	Forzado desaceleración función de monitoreo	Sistema en modo de funcionamiento automático corrigiendo La ubicación de la cabina del ascensor según el interruptor de desaceleración forzada posición , así como los interruptores de acción para monitorear el situación	Estándar Ajustes
54	Llamada conglutinación juicio	El sistema puede identificar la conglutinación situación del botón de llamada del pasillo, automáticamente quitar el llamar del Adherencia para evitar que el ascensor pueda no ser cerrado al funcionamiento causado por el hal l-llamada conglutinación de botones	Función Selección
55	Señal de pesaje compensación	en Aplicaciones de alta gama El sistema puede Utilice la señal de pesaje para compensar el inicio de la ascensor	Función Selección
56	Nivelación fina sintonización	El sistema puede ajustarse con precisión de arrasamiento ajustando el parámetro f4-00	Estándar Ajustes
57	Próximo aterrizaje	Si el ascensor continuaba abriendo la puerta más que El momento de abrir la puerta, el abierto límite tiene aún no Si se hubiera actuado, el ascensor se habría apagado. en el estado de cierre de la puerta, y después de que la puerta se cierra , automáticamente correr el próximo piso registrado	Estándar Ajustes
58	Falla registro	Sistema grabado 11 faltas, incluyendo falla resultante de información como tiempo y pisos.	Estándar Ajustes
59	Prueba de cortocircuito contra la tierra	Cuando el primer suministro potencia, la salida de prueba del sistema U, V, W para determinar si existe cortocircuito falla.	Estándar Ajustes
60	Sobrecarga Protección	Cuando el ascensor cuando el carga sobre el calificado carga; Alarma del ascensor, deténgala correr.	Estándar Ajustes
61	Cortina de luz protección	Cuando algo se bloquea en el medio del puerta durante La puerta se está cerrando, la luz cortina protección acción Luego el ascensor gira para abrir puerta. Pero el luz cortina la protección hace no funciona en la operación	Estándar Ajustes

		contra incendios.	
62	No abierto al exterior zona de la puerta	Prohibir abrir la puerta automáticamente cuando el sistema no en el área de la puerta	Estándar Ajustes
63	Protección contra viaje de inversión	Sistema Identificar la dirección del codificador rotatorio señales de retroalimentación , que determinan la dirección real de el motor en funcionamiento , una vez que el señal invertido el El sistema será alarma	Estándar Ajustes

Estándar Función			
De serie número	Función nombre	Introducción a la función	Observación
64	Protección antideslizante	Cuando el ascensor no correr en revisión estado, si El ascensor sigue funcionando Más allá de la F9-02 establece el tiempo (máximo 45 segundos) y el arrasamiento El interruptor no actúa. El sistema lo tendrá en cuenta. como detectar el soga deslizar culpa, por lo que detener el auto todo correr	Estándar Ajustes
65	Desencadenar punto detección protección del gatillo	Si el sistema detecta que el contactor está en estado anormal cuando el ascensor está en funcionamiento o dejar de hacer ping estado, el sistema se hará automáticamente proteger	Estándar Ajustes
66	Sobrecorriente del motor protección	Al detectar el valor de la corriente del motor es mayor que el máximo permitido, el sistema automático protección	Estándar Ajustes
67	Sobrecarga de fuente de alimentación protección de voltaje	Cuando Detectando la El voltaje de la fuente de alimentación es mayor que el valor máximo permitido, sistema protección automática	Estándar Ajustes
68	Sobrecarga del motor protección	Al detectar el motor es sobrecarga ,el sistema automático protección	Estándar Ajustes
69	Fallo del codificador protección	El sistema solo utiliza un codificador de alta velocidad para cerrado Control vectorial de bucle: si falla el codificador, el sistema se detiene automáticamente para evitar una falla descontrolada causada por la falla del codificador. no disponible.	Estándar Ajustes
70	autoajuste del eje juicio por fallo	Sin Datos del eje derecho , el ascensor no funcionará. ser capaz para ejecutar. Así que configuramos el diagnóstico de fallas de autoaprendizaje. Si el autoaprendizaje del eje no funciona adecuadamente terminado	Estándar Ajustes
71	Conducir módulo calentamiento o excesivo protección	Al detectar el módulo de accionamiento sobrecaleamiento , el sistema de protección automática	Estándar Ajustes
72	Fallo del interruptor de la puerta protección	Al detectar el ascensor aún no cerca el Puerta efectiva después de que el ascensor se abra y cierre. el puerta más allá de la número establecido, el sistema deja de cerrar y Abra el interruptor de la puerta y la salida el falla.	Estándar Ajustes
73	Protección de la puerta- desconexión de bloqueo cuando correr	Cuando la cerradura de la puerta se desconecta mientras el ascensor está en funcionamiento, el sistema automático protección	Estándar Ajustes
74	Interruptor de límite protección	Si el Arriba (abajo) acción del interruptor de límite, el ascensor prohibición en correr hacia arriba(abajo),pero correr a el opuesto dirección	Estándar Ajustes

75	Exceso de velocidad protección	Asegurar la velocidad del vehículo en el rango de seguridad velocidad para asegurar la pasajeros y carga seguridad.	Estándar Ajustes
76	falla del interruptor de nivelación protección	Cuando el ascensor está en modo automático correr modo, Identifica la pérdida de señal de nivelación y adhesión estado.	Estándar Ajustes
77	Fallo de CPU protección	Sistema tiene tres CPU para evaluar el estado de cada una, Si hay es anormal, el sistema se bloquea todo producción.	Estándar Ajustes
78	Contactor de salida detección anormal	Al detectar la situación de la corriente de salida determinar si el contactor de salida es anormal antes de la freno abierto.	Estándar Ajustes
79	Protección contra puerta falsa cierre	Ascensor en automático correr modo identificar Si la cerradura de la puerta tiene anomalías cada tiempo abierto la puerta en lugar	Estándar Ajustes

Estándar Función			
De serie número	Función nombre	Introducción a la función	Observación
Función opcional			
1	CI tarjeta usuario gestión	Pasajeros debe ser con licencia antes de que puedan alcanzar el piso autorizado	
2	Monitoreo trimestral	A través de líneas de comunicación, sistemas de control conectar a los terminales instalado en el control Habitación para mostrar la ubicación del ascensor, dirección y falla . estado y entonces en.	Configurar MCTC - BMB-A
3	Temperatura del motor protección	Cuando el sistema detecta un sobrecalentamiento de la temperatura del motor , suspender el ascensor correr	
4	voz anuncio	Cuando el ascensor está en marcha ,será automáticamente transmisión a la dirección de carrera y el suelo Próximos alcances y otra información pasajeros	
5	Función sísmica	Si ocurre un terremoto, detección de terremotos Los dispositivos actúan. El dispositivo tiene un contacto señal aporte hacia Sistema NICE, el sistema controlará la parada del ascensor en el piso más cercano y luego abierto el puerta detener correr	
6	frente y atrás puerta independiente control	la puerta delantera y trasera (frente y atrás puertas operación panel, las puertas delantera y trasera llamar caja existir) Operación de control independiente: Si la espalda cabina de llamada de puerta (o indicaciones de puerta trasera ) llamar registrado este piso antes de nivelarlo , abierto el atrás puerta cuando la parada del ascensor; Si la cabina de llamada de la puerta de entrada (o la puerta de entrada) (direcciones de la puerta) llame al registrado en este piso antes nivelación, abra la puerta delantera cuando el ascensor se detenga. Si está registrado Ambos lados, abren dos puertas. En este piso, De manera similar, abra la puerta trasera cuando presione el botón En la cabina de llamada de la puerta trasera, abra la puerta delantera cuando presione el botón en la puerta principal cabina de llamada.	
7	grupo de conmutación control ascensor planta de servicio	Piso de servicio de libre configuración Residencia en tiempo parámetros	
8	empujoncito	Cuando función de empuje efectiva , Si no hay señales de cierre en 6 0 segundos continuos porque luz acto de cortina u otra razón. el ascensor se empujoncito y enviado el empujón señal	

9	Servicio de piso VIP	Cuando necesite un servicio VIP, haga clic en el interruptor VIP y El ascensor realizará un servicio VIP . operación: cancelar todas las llamadas y registrado dominio ,el Ascensor directo al piso VIP y abre. puerta. El ascensor puede No cierra la puerta automáticamente y 'poder' no registrar llamada externa pero puede registrado Servicio de llamada interna que escolta al VIP, registra el comando del piso objetivo , manteniendo Presione el botón cerrar para cierra la puerta ,el ascensor directo al piso de destino , abre la puerta y luego el giro del ascensor a normal	
10	Minusválido operación caja funcionar	Cuando el ascensor espera en posición de nivelación, si llamar de operación para discapacitados panel registrado en este piso, entonces el tiempo que el ascensor mantiene p puerta abrir extender; de manera similar, Si la puerta se abre después de presionar el botón abierto en Panel de operación para discapacitados , el tiempo es También extender	



# Contenido

Prefacio .....	1
Capítulo 1 Seguridad Información y atención elementos .....	16
1.1 Seguridad Elementos .....	16
1.2 Atención Elementos.....	19
Capítulo 2 Producto información .....	22
2.1 Nombre Designación Reglas y Placa de identificación .....	22
2.2 principal Parámetros del controlador de integridad NICE3000 .....	23
2.3 Especificación técnica .....	24
2.4 Producto Apariencia .....	25
2.5 A diario Mantenimiento del controlador .....	27
Capítulo 3 Estructura del sistema de control y la componente introducción .....	30
3.1 Usando Introducción de CTB .....	30
3.2 Usando Introducción del CCB .....	33
3.3 Instrucciones de uso de HCB .....	37
3.4 Tipos de herramientas de ajuste para LINDO 3000 .....	53
3.5 Módulo de apertura de puerta avanzado ( SCB ) .....	60
3.6 Voz aterrizaje informe (CHM) .....	63
3.7 Sensor de pesaje (LDB) .....	64
3.8 ES DECIR módulo Aplicado a las condiciones de avería del ascensor MCTC-IE-A.....	67
componentes opcionales .....	68
Capítulo 4 Instalación y cableado.....	70
4.1 Configuración del sistema Introducción .....	70
4.2 Mecánico Instalación .....	70
4.3 Eléctrico Instalación y cableado 71.....	
Capítulo 5 Tablas de parámetros de función.....	82
5.1 Función parámetros Indicación .....	82
5.2 Función Tablas de parámetros .....	83
Capítulo 6 Descripción de los parámetros de función .....	102
6.1 Grupo F0 Básico Grupo de funciones.....	102
6.2 Grupo F1 Motor Parámetros .....	103

6.3 Control vectorial del grupo F2 Parámetros .....	110
6.4 Carrera grupal F3 Control Parámetros.....	112
6.5 Grupo F4 Posición Parámetros .....	116
6.6 Terminal de grupo F5 Función Parámetros.....	117
6.7 Grupo F6 Elevar Básico Parámetros.....	128
6.8 Pruebas grupales F7 Función Parámetros .....	131
6.9 Grupo F8 Refuerzo Función Parámetros .....	133
6.10 Tiempo de grupo F9 Parámetros .....	135
6.11 Configuración del teclado del grupo FA Parámetros.....	136
6.12 Puerta del grupo FB Función Parámetros.....	140
6.13 Protección del grupo FC Función Parámetros .....	143
6.14 Comunicación del Grupo FD Parámetros.....	145
6.15 Elevador de grupo FE Función Configuración Parámetros .....	145
6.16 Fábrica del Grupo FE Parámetros (Reservado).....	152
6.17 Grupo FP Parámetros de usuario .....	152
<b>Capítulo 7 Aplicación típica del sistema y ajuste.....</b>	<b>154</b>
7.1 Elevar Ajuste.....	154
7.2 Producción Usar.....	161
7.3 NICE3000 Notas de aplicación del controlador integrado sin pesaje .....	162
7.4 Programa de ejecución de emergencia en caso de fallo de alimentación instrucción .....	163
7.5 Paralelo programa instrucción.....	167
7.6 Instrucción del programa de control de grupo .....	170
7.7 Instrucción de sobrecarga y plena carga .....	170
<b>Capítulo 8 Diagnóstico de fallas y contramedidas .....</b>	<b>174</b>
8.1 Falla explicación del modo .....	174
8.2 Falla información y contramedidas.....	174



1

---

## Seguridad información y atención elementos

---

# Capítulo 1 Seguridad información y atención elementos

Definición de seguridad:

Hay dos tipos de seguridad elementos En esto manual:



**Danger** El incumplimiento de estas Las instrucciones se darán resultado en muerte o lesiones graves.



**Note** Falla a seguir estos instrucciones voluntad resultado en moderado herir o equipo daño

Por favor leer este manual con cuidado y funcionar estrictamente de acuerdo a el seguridad elementos durante la instalación, depuración, manteniendo el sistema. Nuestra empresa es gratis de cargar a cualquier daño o dandificación causada por la operación no realizado de acuerdo a el requisitos.

## 1.1 Seguridad Elementos

### 1.1.1 antes Instalación



- Hacer no instalar en el condición de agua filtración en el control sistema, ¡Componentes escasos o dañados al abrir la caja!
- Hacer no instalar mientras el embalaje lista es no de acuerdo con el ¡sentido práctico!



- Por favor levantar y dejar caer suavemente en el porteo o el equipo se ser ¡ dañado !
- Hacer no usar cualquier controlador eso es dañado o no completo. Allá' s peligro de conseguir ¡herir!
- Hacer no tocar el elementos de el controlador con su manos, o el estático electricidad daño puede ¡ser causado!

### 1.1.2 durante Instalación



- Por favor montar el controlador encendido superficie incombustible como metal, y mantener ¡Manténgalo alejado de sustancias inflamables! De lo contrario , puede causar ¡Fuego!

- Hacer No tuerza la fijación pernos de los componentes, especialmente los pernos con rojo ¡marca s!



- Hacer no Deje que el terminal de cableado o el tornillo entren el controlador, de lo contrario el controlador voluntad ser ¡dañado!
- Instale el controlador donde haya ' s Menos temblores y menos luz solar .

### 1.1.3 Cableado

#### Dan gar

- Solo el calificado eléctrico ingeniero poder llevar a cabo el alambrado, de lo contrario allá voluntad ser Peligro de descarga eléctrica.
- A circuito interruptor automático debe ser instalado entre el red eléctrica y el controlador; de lo contrario Habrá peligro de incendio.
- Alambrado poder solo ser hecho después el red eléctrica aporte son cortar apagado; de lo contrario allá voluntad Puede haber peligro de descarga eléctrica.
- Conecte el controlador a tierra de acuerdo con el estándar. de lo contrario allá voluntad ser peligroso

#### ADangor

- Hacer no conectar el aporte terminales con el producción terminales (U, V, O). Por favor nota el marcas y hacer no conectar el equivocado cables de lo contrario el controlador puede ser ¡dañado!
- Asegúrese de que el cableado cumpla con los Requisitos de EMC y la local seguridad estándar. El tamaño del cable se determinará de acuerdo con la manual, de lo contrario accidentes puede ¡ocurrir!
- Freno resistor debe no ser conectado entre el corriente continua autobús terminales (+) y (-), de lo contrario podría producirse un incendio ¡ocurrir!
- Codificar conexión debe usar Escudo Línea, blindaje capa debe ser uno lado conectado a la tierra ¡seguramente!
- Comunicación cables debe usar STP con el longitud de el poner entre 20 mm y 30 mm, la capa de blindaje debe ser conectado a ¡tierra!

### 1.1.4 antes Encendido

#### Δ Ncte

- Por favor confirmar el red eléctrica Voltaje nivel es coherente con eso de el controlador ;el aporte (R,S,T) y producción (U, V, O) cableados son correcto; y controlar si allá es cualquier corto circuito en periférico circuito y si el alambrado es fijo y rápido; de lo contrario el rodillo de control puede ¡ser dañado!
- Asegurar el sincrónico motor tiene hecho el dinámica autoajuste y intentar a correr el motor antes de restaurar cable cuerdas.
- No partes del controlador debe pasar por la prueba de sobretensión desde él tiene estado hecho en la fábrica; ¡de lo contrario ocurrirán accidentes!

#### ADangor

- Monte el cubrir lámina adecuadamente antes Encienda el controlador; de lo contrario habrá ser ¡Peligro de descarga eléctrica!
- Todo el externo equipo cableados debe ser conectado de acuerdo a a el Instrucción de este manual, o pueden producirse accidentes ¡ocurrir!

#### 1.1.5 después Encendido

##### ADangor

- Hacer No abra la tapa del controlador después encendido; de lo contrario Habrá ser peligro ¡de descarga eléctrica!
- Hacer no tocar el controlador y es circuito con húmedo mano; de lo contrario allá voluntad ser Peligro de descarga eléctrica.
- Hacer No toque los terminales del controlador ; de lo contrario habrá peligro. de eléctrico choque.
- En encendido, el controlador voluntad llevar a cabo el seguridad controlar de el externo pesado- actual circuito. En este tiempo hacer no tocar Tú, V, O terminales de controlador o los terminales del cableado del motor; de lo contrario habrá peligro de electricidad ¡choque!

##### Dan gar

- Si la identificación de parámetros es requerido, por favor Presta atención que el rotando El motor puede lesionar personas, de lo contrario podría ocurrir un accidente ¡ocurrir!
- Hacer No cambie la configuración de fábrica; de lo contrario, la actual puede ¡ser dañado!

#### 1.1.6 Correr

##### Dan gar

- Hacer No toque el ventilador ni la descarga. resistencia a controlar el temperatura, de lo contrario ¡se producirá una quemadura!
- Sólo el técnico calificado puede verificar la señal mientras él ' s correr. De lo contrario Habrá peligro de daños personales lesión o equipo ¡daño!

##### 血 Ncte

- Hacer no dejar objetos caer en a correr controlador; de lo contrario el controlador puede ser ¡dañado!
- Hacer no comenzar y detener el controlador por encendido/apagado del contactor, de lo contrario el el controlador puede estar dañado.

#### 1.1.7 Mantenimiento

##### Danger

- Por favor hazlo no reparar o mantener los controladores con fuerza en, de lo contrario allá voluntad ser ¡Peligro de descarga eléctrica!
- Asegurar el reparar y mantenimiento del controlador es operar d en el condición que el controlador Voltaje es abajo CA 36 V, dos minutos después el fuerza es Apagado . De lo contrario , la carga residual en el El condensador lo hará lesionar gente.
- Sólo un ingeniero eléctrico calificado puede reparar o mantener el controlador, de lo contrario Habrá peligro de muerte humana lesión o daño el equipo.
- Reiniciar el parámetros después cambio el controlador, todo el inserciones debe ser desenchufado mientras el poder es ¡Apagar!

## 1.2 Atención Elementos

### 1.2.1 Comprobación del aislamiento del motor

Cuando el motor es utilizado por primera vez tiempo, o reutilizado después almacenamiento para a largo tiempo, o en a regular chequeo, el usuario debe controlar el aislamiento del motor a prevenir el pobre aislamiento de los devanados de motor de perjudicial el controlador. El motor conexión debe ser dividido de el controlador durante el aislamiento controlar. Él es recomendado a usar a 500 V Megaohmímetro para comprobar y el aislamiento La resistencia deberá no ser menos de  $5\text{ M}\Omega$  .

### 1.2.2 Térmica Protección del motor

Si el calificado capacidad de el motor seleccionado es no pareo eso de el controlador, especialmente cuando el calificado poder de la controlador es más grande que eso del motor, hacer seguro a ajustar Los parámetros para motor protección dentro de la controlador o a instalar un térmico relé a el motor para garantizar la protección a la motor.

### 1.2.3 Motor Calor y Ruido

Desde el producción Voltaje de el controlador es en modulación por ancho de pulsos (PWM) ola con alguno armónico ola, el temperatura puede aumentar, el ruido y vibración puede aumentar comparado con el controlador corriendo a frecuencia principal.

### 1.2.4 Sensible a la presión Dispositivo o condensador en el lado de salida del Controlador

Porque el controlador salidas Onda PWM, el condensador usado para mejorando factor de potencia y sensible a la presión La resistencia utilizada para protección contra rayos no debe No se instalará en el producción lado del responsable. De lo contrario , el responsable podrá tener transitorios sobrecorriente y puede ser dañado.

### 1.2.5 Interruptores Utilizado en el Terminal de entrada y salida del Controlador

Si el contactor es requerido a ser instalado entre el controlador aporte Terminal y el fuerza suministrar, él es prohibido a comenzar o detener el controlador con el contactor. Si el interruptores como contactores son conectado entre el producción Terminal y el motor, hacer seguro a comenzar y detener el controlador cuando el controlador no tenga salida, de lo contrario el módulos en el controlador tal vez dañado.

### 1.2.6 Uso fuera de la Rango de voltaje nominal

## **Seguridad información y atención elementos**



El NICE 3000 controlador deber no ser usado afuera de el especificado rango de operación Voltaje . De lo contrario el interno componentes de el controlador puede ser dañado. Si necesario, por favor Utilice el dispositivo de regulación de voltaje correspondiente para cambiar el voltaje.

### **1.2.7 Rayo Protección**

Allá son iluminación protección dispositivos adentro el controlador , pero el usuario debería instalar otros relámpagos dispositivo de protección en el extremo frontal del controlador Si hay un rayo huelga ocurre con frecuencia

### **1.2.8 Altitud y Desclasificación**

Cuando el altitud es más alto que 1000 metros, el enfriamiento efecto de consultar es deteriorado porque del rarefacción del aire, entonces él es un necesidad de desclasificación el usar de controlador y por favor Póngase en contacto con nuestra empresa para obtener asistencia técnica detallada en esta circunstancia .

### **1.2.9 Precauciones para el descarte de controlador**

El electrolítico condensadores en el principal circuitos y tarjeta de circuito impreso puede explotar cuando ellos son quemado y venenoso gas puede ser generado cuando el plástico partes son quemado. Por favor disponer el controlador como industrial basura.

### **1.2.10 Acerca de Aplicable Motor**

El controlador es aplicable a ardilla - jaula Asincrónico motor y C.A. Síncrono de imán permanente motor. Por favor ser seguro a seleccionar el aplicable controlador de acuerdo a a el Datos plato de la motor.

El controlador tiene ya estado configurado con por defecto parámetros cual es aplicable a jaula de ardilla asíncrona motor. A llevar a cabo el motor parámetro identificación de acuerdo a el actual condiciones voluntad promover el operación efecto . Síncrono motor debe llevar afuera ajuste de parámetros.

El producción parte de controlador debería no ser corto. De lo contrario el controlador puede alarma o estar dañado Por lo tanto , antes Encendido , nosotros debe ejecutar prueba de cortocircuito para nuevo ascensor . Por favor hacer seguro eso el controlador ser cortar de el pruebas regiones cuando el pruebas es pasando por.

# 2

---

## Información del producto

## Capítulo 2 Producto información

### 2.1 Nombre Designación Reglas y Letrero

2.1.1 Se aplica a Motor integrado asincrónico/síncrono :

**NICE - L - A - 4011**

Monarch NICE series controller      applies to lift      Asynchronous 3 phase 400V class motor capacity

Designación del nombre normas :

Modelo de controlador	A	B	
Aplicable a tracción motor modelo	Asincrónico motor	motor síncrono	
Aplicable al motor del codificador. modelo	Empujar-tirar, abrir-salida del colector del circuito codificador incremental	UVW	SENO/COS
Aplicable a Tarjeta PG	No necesidad de Para todos los públicos tarjeta	MCTC-PG-B MCTC-PG-D	MCTC-PG-C MCTC-PG-E

NIZA -LA-40 XX es usado en asincrónico tracción motor control , y es aplicable a empujar - jalar producción y circuito abierto producción incremental codificador. El principal control panel tiene codificador push-pull sí mismo, entonces él ¿no ?' no necesidad Para todos los públicos cambiar tarjeta. NICE-LB-40XX es usado en tracción síncrona control motor, y Es adecuado para el codificador UVW y SENO/COS codificador.

Nota: NICE-LB-40XX es la sustitución de NICE-L-IP-40XX y NICE-L-IP-40XX-SC, y tiene actualizado en el base de ellos.

### 2.1.2 Nombre del controlador integrado asincrónico/síncrono eplate:

Placa de identificación del motor asincrónico: Síncrono placa de identificación del motor :

<b>MODEL</b>	NICE-LA-4015	<b>MODLE</b>	NICE-L-IP-4015
<b>O</b>	15 kW	<b>POWER</b>	15kW
<b>FUERZ</b>	3 PH CA 380 V 35 A 50 Hz / 60 Hz	<b>INPUT</b>	3PH AC380V 35A 50Hz/60Hz
<b>A</b>		<b>OUTPUT</b>	3PH AC380V 32A 0~90Hz
<b>APORT</b>	3 PH CA 380 V 32 A 0 ~ 90 Hz	<b>S/N</b>	
<b>E</b>		Suzhou MONARCH Control Technology Co.,Ltd.	
<b>PRODU</b>			
<b>CCIÓN</b>			
<b>Número de serie</b>			
Suzhou MONARCA Control Tecnología Compañía .			

## 2.2 principal Parámetros del controlador de integridad NICE3000

Modelo	Aporte e Voltaje	Fuerza Capacidad (KVA)	Apote Actual (A)	Produc ción Corriente (A)	Motor (KW)
NICE-LA/B-2002	soltero fase 220V rango : -15% ~ 20%	4	13.2	5.5	1.1
NICE-LA/B-2003		5.9	17	9.0	1.5
220-NICE-LA/B-4007		17	29	10.3	5.5
220-NICE-LA/B-4011		21	36	15.5	7.5
220-NICE-LA/B-4015		24	41	19	11
220-NICE-LA/B-4018		30	49.5	22.5	15
220-NICE-LA/B-4022		40	62	27.7	15
220-NICE-LA/B-4030		57	77	34.6	22
NICE-LA/B-2002		4	13.2	9.6	3.7
NICE-LA/B-2003	tres fase 220 V rango : -15% ~ 20%	5.9	17	15.6	5.5
220-NICE-LA/B-4007		17	29	18	11
220-NICE-LA/B-4011		21	36	27	15
220-NICE-LA/B-4015		24	41	33	22
220-NICE-LA/B-4018		30	49.5	39	22
220-NICE-LA/B-4022		40	62	48	22
220-NICE-LA/B-4030		57	77	60	22
NICE-LA/B-4002		4	6.5	5.1	2.2
NICE-LA/B-4003		5.9	10.5	9	3.7
NICE-LA/B-4005	tres fase 380 V rango : -15% ~ 20%	8.9	14.8	13	5.5
NICE-LA/B-4007		11	20.5	18	7.5
NICE-LA/B-4011		17	29	27	11
NICE-LA/B-4015		21	36	33	15
NICE-LA/B-4018		24	41	39	18.5
NICE-LA/B-4022		30	49.5	48	22
NICE-LA/B-4030		40	62	60	30
NICE-LA/B-4037		57	77	75	37
NICE-LA/B-4045		69	93	91	45

## Especificación técnica

Artículo	Especificación	
Especificación	Frecuencia máxima	90 Hz
	Frecuencia portadora	0,5 k~16 k (Hz); La frecuencia portadora puede ser se ajusta automáticamente según la característica de carga .
	Control modo	Control vectorial de anillo dividido (SVC)/Control vectorial de bucle cerrado control (VC)
	Par de arranque	Tipo G: 0,5 Hz / 180% (SVC), 0 Hz/200 % (VC)
	Control de velocidad rango	1 : 100 (SVC) 1 : 1000 (VC)
	Precisión de velocidad	± 0,5 % (CVS) ± 0,05 % (CVS)
	Precisión del control de par	± 5%(VC)
	Capacidad de sobrecarga	150% corriente nominal durante 60 segundos; 200% corriente nominal para 1 segundo.
	Puesta a punto del motor	Sintonización sin carga, con carga sintonización
	Control de distancia	Parada inmediata
	Curva de aceleración/desaceleración	Las curvas N pueden generar automáticamente.
	Renivelación	Nivel Se reajusta después de la carga del automóvil. cambios
	Desaceleración forzada	función de desaceleración compulsiva Ayuda a identificar automáticamente la plataforma de desaceleración .
	Ajuste automático del eje	Datos de 32 bits, registra el eje posición exactamente.
	Ajuste de nivelación	Nivelación flexible y fácil . función de ajuste
	Compensación del par de arranque	Pesaje humanizado auto-tuning
	Tiempo real reloj	Basado en un reloj de tiempo real preciso, él poder lograr tiempo- servicio compartido, servicio pinnacle, automático contraseña, etc.
	Función de prueba	Formas convenientes de realizar muchas funciones para el ascensor ajustando.
	Falla proteger	Proporcionar 53 tipos de protección como electrizar corto Estudio de circuitos , protección de falta de fase de entrada y salida , sobrecorriente actual proteger , evitar codificador y demás. Un completo fallo del ascensor. sistema de negociación
	Gestión intelectualizada	Cumplir la función de monitoreo a distancia, usuario gestión, y ajuste grupal.
	Aplique energía entonces periférico equipo de seguridad automático examen	Aplicar energía y detección de equipos periféricos como puesta a tierra , cortocircuito , etc.

	Estado escucha	De acuerdo con cada señal de retroalimentación para juzgar el estado de trabajo del ascensor , asegúrese de que el ascensor funcione de manera efectiva.
Entrada/salida característicaic	Digital aporte	24 Terminal de entrada digital , especificación : 24 V , 5 mA
	Datos analógicos aporte	Voltaje del terminal de entrada A1 rango : -10V~10V
	Terminal de comunicación	Canbus (techo del coche) \ Modbus (llamada al pasillo)
	Terminal de salida	Terminal de salida de 6 relés, ajustable función
	Interfaz del codificador	Estándar adoptable al push-pull incremental producción y salida de colector de bucle abierto. código . Aplicable a diferentes codificadores mediante Tarjeta PG.

Artículo		Especificación
Mostrar y teclado	operación panel	5 bits Pantalla LED, mostrar parámetros de velocidad de carrera, autobús voltaje, etc.
	pequeño teclado	3 bits Pantalla LED que muestra la información de los principales junta MCB y recepción de la simple orden aporte
	Estado monitor	Monitorizar el estado del ascensor parámetros, incluido el control del techo del automóvil junta y control de llamada de sala junta.
Aplicación ambiente	Elevación	Más bajo que 1000 metros
	Ambiente temperatura	-10 °C ~ +40 °C (temperatura ambiente está entre 40 °C ~ 50 °C , y duración es requerido )
	Humedad	Menos del 95% RH, sin condensación
	Vibración	Menos de 5,9 m/s2 (0,6 g)
	Temperatura de almacenamiento	-20 °C ~ +60 °C

## 2.4 Producto Apariencia

NICE3000 controlador tiene tres tallas de modelos: talla C, talla D y talla E, detalles son como el siguiente:

Estructur a tipo	Modelo	A (milíme tros)	B (milíme tros)	H (milíme tros)	O (milíme tros)	D (milíme tros)	Aguj ero (milí metros)	GW ( kilos )
TALLA C	NICE-LA/B-2002	140	344	355	220	150	6.5	10
	NICE-LA/B-2003							
	NICE-LA/B-4002							
	NICE-LA/B-4003							
	NICE-LA/B-4005							
	220-NICE-LA/B-4007							
	220-NICE-LA/B-4011							
	220-NICE-LA/B-4015							

TALLA D	NICE-LA/B-4007	190	150	334.5	347.5	223	167.5	6.5	12
	NICE-LA/B-4011								
	NICE-LA/B-4015								
	220-NICE-L1-A/ B-4007								
	220-NICE-L1-A/ B-4011								
	220-NICE-L1-A/ B-4015								
	NICE-L1-A/B-4007		305	322	208	212	6	6.5	
	NICE-L1-A/B-4011								
	NICE-L1-A/B-4015								

Estructura tipo	Modelo	A (milímetros)	B (milímetros)	H (milímetros)	O (milímetros)	D (milímetros)	Agujero (milímetros)	GW (kilos)
TALLA E	220-NICE-LA/B-4018	235	541.5	554.5	289.6	223	6.5	14.5
	220-NICE-LA/B-4022							
	220-NICE-LA/B-4030							
	NICE-LA/B-4018							
	NICE-LA/B-4022							
	NICE-LA/B-4030							

Nota: productos con otro fuerza rango, semejante como más alto que 37 kW, debido a pequeño uso, nosotros don't no lista aquí. Si usted los necesita, Por favor póngase en contacto con nuestra empresa.

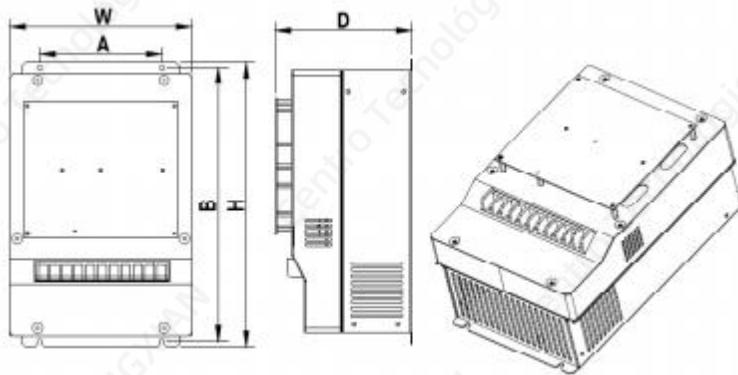
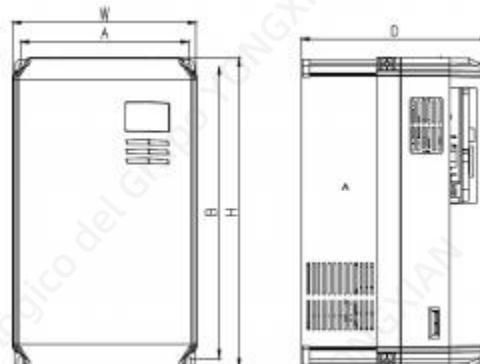


Fig 2-4-1 Diagrama de tamaño de la controladora



Tamaño de la figura 2-4-2 D nuevo Estructura

## 2.5 A diario Mantenimiento del controlador

Desde el influencia de ambiente temperatura , humedad, polvo, y vibración, el componentes en el controlador puede convertirse envejecimiento y agotador, cual voluntad dar elevar a el aparición de potencial fallas y reducir el vida de controlador. Por lo tanto, él es bastante necesario a hacer el trabajar de Mantenimiento diario del controlador.

Peligro de sangre
El condensador del filtro aún tiene Alto voltaje después de la fuente de alimentación al controlador es cambiado apagado, entonces hacer no mantener o reparar el controlador hasta que voltaje del bus mesurado después de las 2 o 3 minutos con el multímetro. El voltaje debe ser inferior a 36 V.

### 2.5.1 A diario Mantenimiento

#### 1) Diariamente de cheques elementos:

- a) Verificar Si hay ¿Hay algo anormal? ruido durante la carrera de motor;
- b) Verificar Si hay es cualquier vibración de motor ;
- c) Verificar si la instalación ambiente del controlador cambios ;
- d) Verifique si el ventilador de enfriamiento del controlador funciona normalmente ;
- e) Verificar Si el controlador es encima calentado.

#### 2) Limpieza diaria:

- a) Mantener el controlador en a limpio estado;
- b) Limpie el polvo del controlador y evite el polvo especialmente el metal que el polvo entre en el controlador ;
- c) Limpiar el aceite suciedad en el enfriamiento admirador del controlador.

### 2.5.2 Comprobación periódica

Revise periódicamente el lugares que son Apenas revisado durante el correr.

#### 1) Periódico De cheques Elementos

- b) Revisar los canales de ventilación y limpiarlos. periódicamente;
- c) Verificar Si el tornillos son perder ;
- d) Verificar Si el controlador es óxido ed;
- e) Verificar Si el terminales de entrada/salida tiene un rasguño marcas;
- f) Verificar la aislante en circuito principal.

Nota: Aislamiento prueba (usar 500 V Mega-ohmímetro) debería ser hecho por separado después desconectando el aporte fuerza cables de el controlador; o demás , el controlador voluntad ser dañado. Hacer no usar el Megaohmímetro a prueba el aislamiento de control circuitos . Dieléctrico prueba de fuerza tenía Se ha realizado en fábrica. Por lo tanto, el usuario necesita no hacer este prueba de nuevo.

## 2) Sustitución del envejecimiento Regiones

El uso partes del controlador principalmente incluye el ventilador de refrigeración y filtrado electrolítico condensador. Su vida útil está estrechamente relacionado con el funcionamiento ambiente y mantenimiento.

Vida útil general como sigue:

Componente	Vida
Admirador	2 ~ 3 años
condensador electrolítico	4 ~ 5 años

Los usos podrían determinar cuándo reemplazarlos según su tiempo de trabajo.

### 1) Enfriamiento admirador

Posibles causas de daños: desgaste del cojinete del eje y cuchilla envejecimiento. Criterios: No hay grietas en el ventilador cuchilla, sin vibración anormal ruido al arrancar.

### 2) Filtrado electrolítico condensador

Possible daño causas: alto temperatura ambiente, grande pulsante corriente debido a frecuentes fluctuación de carga , envejecimiento del electrolito .

Criterios: No líquido filtración, No protrusión de seguridad válvula, electrostático capacidad medición, y Medición de la resistencia de aislamiento .

#### 2.5.3 Almacenamiento del controlador

La siguiente agujas debe ser observó en el almacenamiento del controlador:

1) Es es Se recomienda guardar el controlador en es original embalaje caja.

2) A largo plazo almacenamiento voluntad causa deterioro de electrolítico condensador.

Por lo tanto, controladores no en servicio para a largo tiempo debe ser motorizado para en el menos una vez dentro 2 años para probar propósito, en al menos por 5 horas ; en la prueba , el voltaje de entrada debe ser Aumentado gradualmente con regulador de voltaje hasta el valor nominal.

# 3

## Estructura del sistema de control y el component introduction

---

## Capítulo 3 Estructura del sistema de control y el Introducción de componentes

### 3.1 Usando Introducción de CTB

Auto arriba junta MCTC-CTB-A es el principal control junta de LINDO 3000' s auto . Él es hecho arriba de ocho digital señal aporte terminales, uno cosa análoga Voltaje señal aporte Terminal , ocho relé NO hay salida Terminal , uno Carolina del Norte relé producción Terminal , dos digital señal aporte y producción terminales que poder comunicar con el dominio junta CCB, PODER comunicación Terminal con MCB, comunicación Terminal con auto mostrar junta Modbus , y RS232 comunicación modo cual apoya el comunicación con el computadora. Él ' s de excelente función y es lo importante transfiriendo estación de señal recopilación y señal salida control en LINDO Controlador integrado 3000 .

#### 3.1.1 Apariencia y tamaño

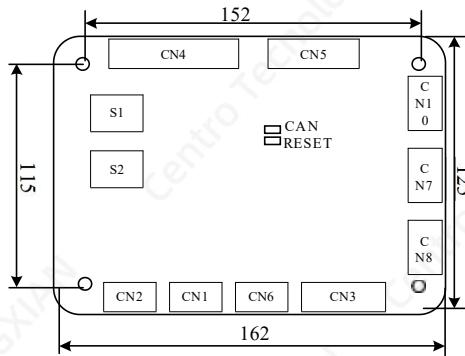


Figura 3-1 Tamaño de instalación de CTB

#### 3.1.2 Introducción de la instalación y usando

- 1) Instalación método
  - a) Instalar después de la finalización corte de energía del elevar;
  - b) Apunta a cuatro instalaciones poros del coche, y luego usar destornillador a sostener;
  - c) Enlace terminales y tornillo abajo.
- 2) Definición de terminales se muestra en Cuadro 9-2:

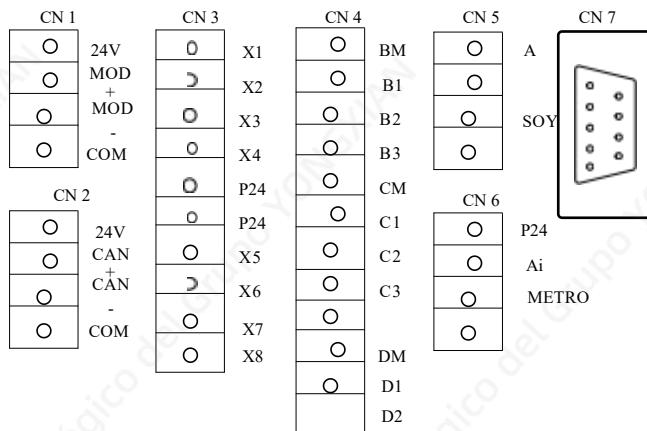


Figura 3-2 Definición de terminales CTB

### 3) Explicación de los terminales de control' función

Tipo	Terminal designación	Terminal nombre	Explicación funcional
Fuerza	24 V (CN1, CN2 terminales )	Conectar a +24 V externo fuerza fuente	Proporcionar alimentación de +24 V para todo el equipo. Junta como Operacional Fuerza Suministrar
	COM (CN1, CN2 terminales )	Conectarse externamente a lo común puerto	
	P24 (otras terminales)	Alimentación de +24 V suministrar	
Función digital aporte	X1	Puerta de la fuente pantalla de haz	Aislamiento del fotocoplador , unipolaridad aporte Impedancia de entrada : 3,3 K Ω La señal MCTC-CTB es válida cuando entrada de alimentación de 24 V suministrar
	X2	Puerta trasera pantalla de haz	
	X3	Puerta de la fuente abierta límite	
	X4	Puerta trasera abierta límite	
	X5	Cierre de puerta delantera límite	
	X6	Cierre de puerta trasera límite	
	X7	Lleno señal de carga (100%)	
	X8	Sobrecarga señal (110%)	
Cosa análoga aporte	Apuntar	Señal de pesaje aporte	CC : 0 ~ 10 V

Tipo	Terminal designación	Terminal nombre	Explicación funcional
Salida de relé	A-AM	Ventilador del coche/ controlador de iluminación	CA : 250 V , 3. <sup>a</sup> O CC : 30 V , 1 A
	B1-BM	Frente Señal de apertura de puerta al	CC : 30 V , 1 A
	B2-BM	Frente Señal de cierre de puerta al	
	B3-BM	Cerradura de la puerta (Cerrado indica el cerradura de la puerta es liso)	
	C1-CM	Atrás Señal de apertura de puerta	
	C2-CM	Atrás Señal de cierre de puerta	
	C3-CM	Cerradura de la puerta (Cerrado indica el cerradura de la puerta es liso)	
	D1-DM	Llegada señal	
	D2-DM	Llegada hacia abajo señal	
comunicarseion	PUEDE+/PUE DE-	Comunicación CAN	Comunicarse con el controlador de NICE3000
	MOD+/MOD-	Comunicación Modbus	Comunicarse con Modbus Precaución: coche MOD La comunicación tiene la misma conexión con el hall llamar. Consultar 9.3
	CN10	Comunicación RS232	Fábrica usar.
	CN7 CN8	Comunicación del tablero de mando	Hacer la señal digital entrada y salida de comunicaciones con tablero de mando. Consultar 9.2 la instrucción de mando junta.

4) Introducción funcional de cada interruptor dial de CTB :

Nombre	Marcar tarjeta	Funcional Descripción
SW1	1	Úselo para conexión en paralelo, la placa superior del automóvil. de N°2 paralelo elevar interruptores a “ ENCENDIDO ” .
	2	Reservado
	3	Reservado (Fábrica usando)
	4	Resistencia de adaptación de todo el Modbu terminal de línea
	5	Resistencia de coincidencia de CA N en su conjunto terminal de línea

Precauciones:

- 1) En orden a proteger comunicación señales de externo perturbación , nosotros aconsejar a Utilice STP para la conexión de comunicación ,y hacer lo mejor que pueda para no a molestar paralelo;

2) Es mejor usar Escudo cable para señal alambrado de comunicación;

3) Conectar estrictamente de acuerdo con la señal del terminal y tornillo abajo.

### 3.2 Usando Introducción del CCB

Dominio junta CCB es emparejado con auto arriba junta CTB en LINDO 300 0 integrado controlador. Cada dominio junta comprende 24 aporte interfaces y 22 producción interfaces, incluido 16 piso botones y 8 funcional señales. Es función es a recolectar botón instrucción y producción demostración luz fuente. En orden a encontrarse 32 pisos' necesidad, nosotros adoptar concatenación. Y entonces a través de el paralelo, puede conocer el necesidades de dos comandos entrada de salida de luz operación paneles en el auto.

#### 3.2.1 Apariencia y tamaño

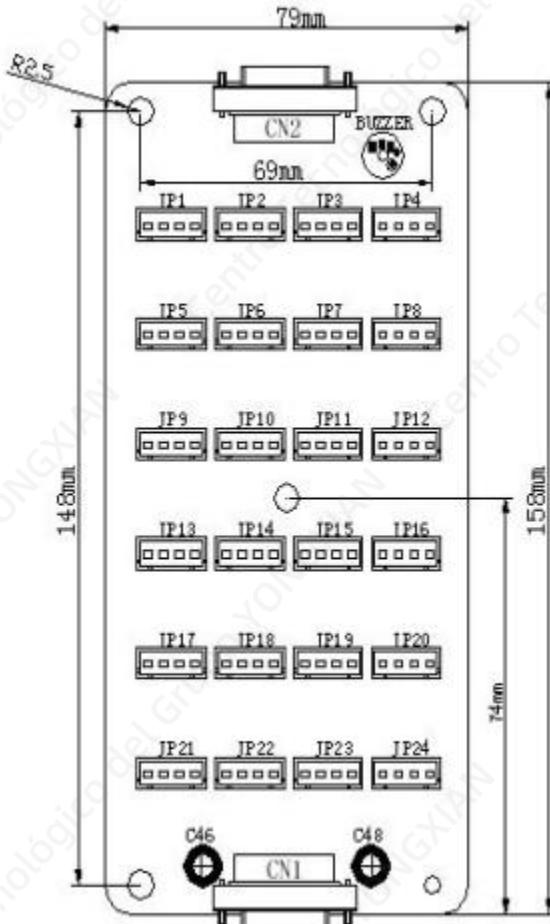


Figura 3-3 Tamaño de la instalación de CCB

### 3.2.2 Introducción de la instalación y usando

- 1) Instalación modo
  - b) Instalar en el condición de apagado;
  - c) Apunta a cuatro instalaciones poros del coche, y entonces usar destornillador a sostener;
  - d) Despues de cheques el orden de botón conexión y botón enchufar, enchufar botón cambiar en instrucción lámina ranura's;
  - e) Conectar a el auto arriba junta a través de terminales, y hacer seguro eso conexión fin es instrucción lámina CN2's interfaz. Si conexión fin es CN1, CTB o instrucción lámina poder ser destruido
- 2) Definición de terminales ' interfaz
  - a) Una conexión interfaz eso adopta 9 pines regiones de un aparato es en el arriba y abajo fin de el instrucción lámina, poder comunicar con auto arriba junta, y hacer concatenación con dos dominio tableros. El concatenación relación entre auto arriba junta y dominio junta se muestra en el Gráfico 9-4:

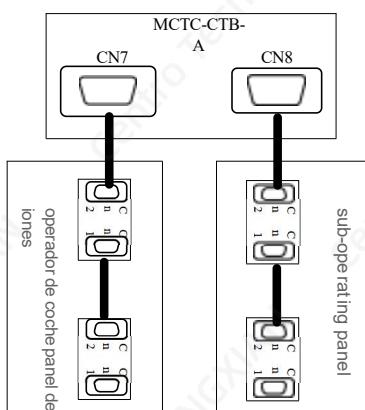


Figura 3-4 Esquema de concatenación entre CTB y CCB

#### b) Definición de 4 ALFILER interfaz

Dominio junta's 4 ALFILER interfaz definición de VER-A, VER-B, VER-0 edición es sh propio en el siguiente gráfico 9-5:

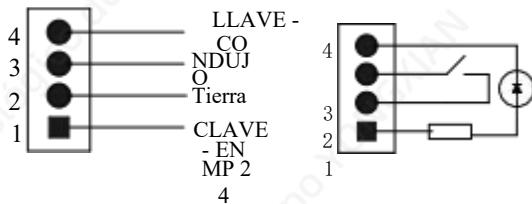


Figura 3-5 Comando junta's 4 ALFILER Definición de la interfaz y externa conexión de VER- A, Edición VER-B, VER-0

Cuando usa estos tres dominio tableros, usuarios debe pagar atención a la alambrado y el usar de botones entre MP24 y GND. Hacer No saltes o dañarás el comando junta.

Dominio junta's 4 ALFILER interfaz definición de VER-C edición es mostrado en el siguiente cuadro 9-6:

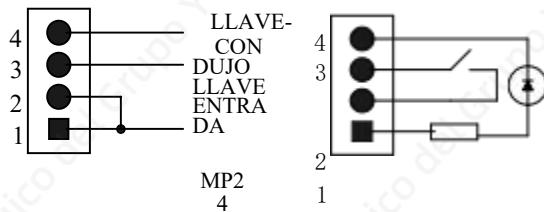


Figura 3-6 Comando junta's 4 ALFILER Definición de la interfaz y externa conexión de VE RC edición

4 ALFILER interfaz de VER-C edición tiene estado modificado . Conseguir deshacerse de Tierra medio el evitación de el usuario's operación fallida a causa el daño de el junta pendiente a el corto circuito. El significado de señales en Cuadro 9-5 y Cuadro 9-6: Diputado 24 (24 voltios Fuerza ), LLAVE - ENTRADA ( Botón señal de entrada ), KEY-LED (Salida de luz del botón), Tierra (0 V).

### 3) Definición de entrada y producción interfaz

Allá son 24 instrucción entradas, 21 luz salidas en cada de CCB. Cuando el número del suelo es encima 16 y el dominio junta adopta concatenar nación, el dominio junta 2 solo usos aporte 16 y producción 16 (solo usar para el suelo aporte y correspondiente luz producción ) .Definición de acuerdo a a la orden es listado como Sigue :

#### a) Comando aporte

Secuencia número ( n )	Correspondiente interfaz	Definición	Instrucción
1	JP1	Piso 1 botón aporte	La señal de entrada corresponde a botón de piso(16+n) entrada para tablero de mando 2
2	JP2	Piso 2 botón aporte	
3	JP3	Piso 3 botón aporte	
4	JP4	Piso 4 botón aporte	
5	JP5	Piso 5 botón aporte	
6	JP6	Piso 6 botón aporte	
7	JP7	Piso 7 botón aporte	
8	JP8	Piso 8 botón aporte	
9	JP9	Piso 9 botón aporte	
10	JP10	Piso 10 botón aporte	
11	JP11	Piso 11 botón aporte	
12	JP12	Piso 12 botón aporte	
13	JP13	Piso 13 botón aporte	
14	JP14	Piso 14 botón aporte	
15	JP15	Piso 15 botón aporte	
16	JP16	Piso 16 botón aporte	

Secuencia número ( n )	Correspondiente interfaz	Definición	Instrucción
17	JP17	Apertura de puerta botón aporte	No válido para el tablero de mando 2
18	JP18	Puerta cerrada botón aporte	
19	JP19	Retardo de apertura de puerta botón aporte	
20	JP20	Sin escalas botón aporte	
21	JP21	Maquinista botón aporte	
22	JP22	Botón de inversión de dirección aporte	
23	JP23	Correr independientemente botón	

		aporte	
24	JP24	Bombero aporte	

b) Salida de luz:

secuencia número ( n )	correspondiente interfaz	definición	explicación
1	JP1	Piso 1 mostrar salida	
2	JP2	Espectáculo del piso 2 producción	
3	JP3	Espectáculo del piso 3 producción	
4	JP4	Salida del espectáculo del piso 4	
5	JP5	Espectáculo del piso 5 producción	
6	JP6	Espectáculo del piso 6 producción	
7	JP7	Piso 7 espectáculo producción	
8	JP8	Espectáculo del piso 8 producción	
9	JP9	Espectáculo del piso 9 producción	
10	JP10	Piso 10 mostrar salida	
11	JP11	Piso 11 espectáculos producción	
12	JP12	Piso 12 mostrar salida	
13	JP13	Piso 13 mostrar salida	
14	JP14	Piso 14 mostrar salida	
15	JP15	Piso 15 mostrar salida	
16	JP16	Piso 16 mostrar salida	
17	JP17	Salida de visualización de apertura de puerta	
18	JP18	Espectáculo a puerta cerrada producción	
19	JP19	Mostrar retraso en la apertura de la puerta producción	No válido para el tablero de mando 2
20	JP20	Salida de espectáculo sin interrupciones	

Precauciones:

- ☒ En orden a proteger comunicación señales de externo perturbación, nosotros aconsejar a utilizar STP para la conexión de comunicación;
- ☒ Conecte estrictamente de acuerdo con la señal del terminal e inserte el botón firmemente;
- ☒ El dos terminales del dominio junta son el mismo interfaz appa ratus, entonces cuando En conexión paralela de la placa de mando d, pagar atención no a equivocadamente conectar.

### 3.3 Instrucciones de uso de HCB

HCB es uno de los importantes interfaces que son solía hacerlo conectar NICE3000 controlador a usuarios. HCB poder aceptar usuario's convocatoria y espectáculo elevar's actual piso, correr dirección y entonces en. En el mismo tiempo El HCB puede ser Se utiliza para el panel de exhibición de la jaula del automóvil. (el detalle es mostrado en sección 9.3.3).

HCB está diversificada. Con el fin de conocer a todos tipos de necesidades, él está clasificado en varios diferentes formas, cuyas tipos son: MCTC-HCB-B No mostrar producción sala llamar; MCTC-HCB- F vertical llamada de sala de matriz de puntos ; MCTC-HCB-H y MCTC-HC BJ. matriz de puntos horizontal Llamada de pasillo. Solo lo haremos. introducir el usando método y atención artículos de MCTC-HCB-H, MCTC-HCB-F, y MCTC-HCB -J.

#### 3.3.1 MCTC-HCB-B

El sala llamar junta HCB es uno de el principal interfaces entre el LINDO 3000 controlador y usuarios

con el fin de conocer el necesidades de diferentes clientes y enriquecer el producto rango, nosotros desarrollar el sin visualización tablero de llamada del pasillo – MCTC-HCB-B

##### 3.3.1.1 Vista externa

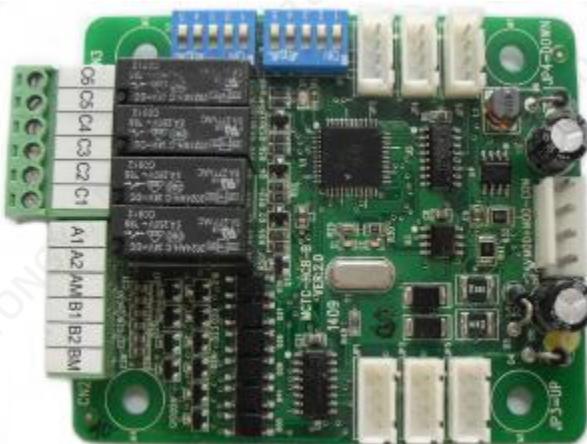


Figura 3-7 Vista externa del MCTC-HCB-B

### 3.3.1.2 Apariencia y medidas

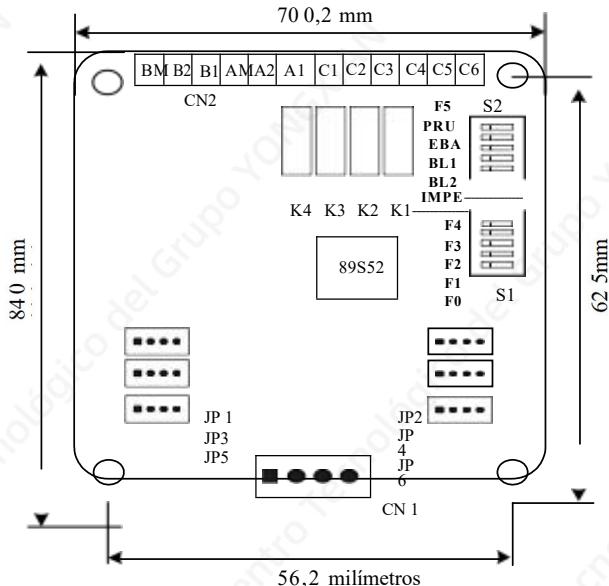
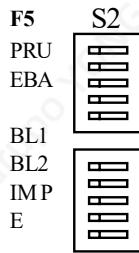


Figura 3-8 Instalación medición de MCTC-HCB-B

### 3.3.1.3 Instalación y uso introducción

#### 1) Configuración del código de marcado



- F5** piso 5  
**PRU** PRUEBA--- prueba del código de marcado  
**EBA** BAOLIU1---reservado 1, utilizado para seleccionar función BAOLIU2----reservado 2, utilizado para seleccionar función IMPE--- resistencia adaptada  
**BL1**  
**BL2**  
**IMP**  
**E**  
**F4** piso 4  
**F3** piso 3  
**F2** Selección de piso del informe de la estación de voz/piso 2 F1--- Piso 1/estación de voz Informe de selección de piso 1 F0--- Selección de piso del informe de la estación de voz/piso 0 0

### 3.3.1.4 Especificación de funciones

	S1.1 ~ S1.5	S2.1	S2.2	S2.3	S2.4	S2.5
HCB-B	Dirección del piso setting,range:0 31	MOD autobús coincidencia de terminales ajuste de resistencia	APA GAD O	EN	Detección	Dirección del piso configura

							ción
HPB	Dirección del piso setting,range:0 31	MOD autobús coincidencia de terminales ajuste de resistencia	EN	APA GAD O	Detección	Dirección del piso configura ción	

	S1.1~S1.5	S2.1	S2.2	S2.3	S2.4	S2.5
7 segmentos función de código	Dirección del piso setting,range:0 31	MOD autobús coincidencia de terminales ajuste de resistencia	APA GAD O	APA GAD O	Detección	Dirección del piso configuración
Estación de voz informe	Pisos S1.1~S1.3 configuración S1.4 , S1.5	MOD-bus coincidencia de terminales ajuste de resistencia	EN	EN	Detección	Reservado

Mesa 1

	K1	K2	K3	K4
HCB-B	Llegada lámpara	Llegada hacia abajo lámpara	Llegada gong	Llegada hacia abajo gong
HPB	Sobrecarga/carga completa a carga	Reservado	Arriba indicar	Abajo indicar
7 segmentos función	GRAMO	Sobrecarga/lleno carga	Arriba indicar	Abajo indicar
Estación de voz informe	Sobrecarga/lleno carga	Salida de llegada	Arriba producción	Salida descendente

Mesa 2

	C1	C2	C3	C4	C5	C6
Común Terminal	BM	BM	BM	BM	BM	BM
HPB,	F0	F1	F2	F3	F4	负号
7 segmentos	A	B	do	D	mi	F
Estación de voz informe	Piso binario bit0	Piso bit binario 1	Piso binario bit2	Piso binario bit3	Reservado	Reservado

Tabla 3 Salida del colector abierto piso binario mostrar

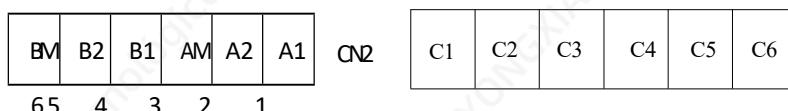


Fig3-9 Definición del terminal CN2 Fig 3-10 Definición del terminal CN3

1) Función del HCB-B

- Totalmente compatible con el original. Función del HCB-B  
Las definiciones de los bits de conmutación del código de marcado son como el mesa 1.

El suelo DIRECCIÓN ¿Son los pisos válidos? (estándar como el arrasamiento lámina) aumentó abajo a arriba, y él tiene No relaciones con los números de piso reales.

Para instancia, Si un edificio tiene 2 pisos sótano, 10 pisos por encima de la tierra, y el 3er día y El cuarto piso es el piso sin servicio, luego está la configuración de la dirección del piso. es: el 2º piso de sótano colocar como 1; el 1er piso de la sótano establecido como 2; el 1er piso arriba el tierra colocar como 3, 2º piso arriba colocar como 4, y Si hay es nivelación lámina en el 3º y 4º piso, entonces colocar a ellos como 5,6. De el

5to piso, sucesivamente colocar como 7,8,9..., y Si hay es No lámina en el 3º y 4to piso, de El quinto piso, sucesivamente establecido como 5,6,7....

Aporte parte  
Enchufar el alambrado interfaz de el ascensor bloqueado y emergencia de incendio interruptores en el enchufe de JP1 y JP2, enchufar el general arriba/abajo cableado de botones interfaz en el JP3 y JP4,, y enchufar Las interfaces de cableado de los botones arriba/abajo deshabilitados yo en el JP5 y JP6.

Conecte el cableado interfaz de la Cable de comunicación MOD-bus en

CN1. Observación :

- Hacer no establecer la dirección del piso del sala llamar junta como 0;
- El STP es recomendado para el comunicación alambrado a evitar el interferencia externa a la señal de comunicación;
- Es ' s Se recomienda utilizar el blindado cable como el comunicación señal cable;
- Por favor, realice el cableado firmemente de acuerdo con el terminal. símbolo; Terminal entrada y salida de botón

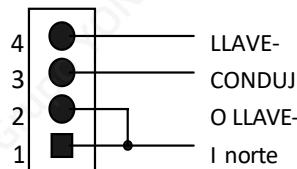
Terminal	Función
JP1	El pines 2 y 3 del interruptor de elevación bloqueada interfaz son los alfiler de conmutación valor, el pino 4 es el ascensor bloqueado lámpara producción.
JP2	Interruptor de emergencia contra incendios En la interfaz, el Los pines 2 y 3 son los cableado del valor de conmutación alfiler, alfiler 4 es la salida del indicador de emergencia de incendio
JP3	General llamada ascendente botón interfaz, la Los pines 2 y 3 son los valor de conmutación alambrado alfiler, el alfiler 1 y 4 son los cableado de alimentación pin utilizado para el control de botón lámpara.
JP4	Llamada general descendente botón interfaz, la Los pines 2 y 3 son el traspuesta valor alambrado alfiler, el alfiler 1 y 4 son los cableado de alimentación alfiler utilizado para el control de botón lámpara.
JP5	Desactivado llamada ascendente botón interfaz, la Los pines 2 y 3 son los traspuesta cableado de valores alfiler, el alfiler 1 y 4 son los cableado de alimentación alfiler utilizado para el control de botón lámpara.
JP6	Botón de llamada descendente deshabilitado interfaz, la pin 2 y 3 son los traspuesta cableado de valores alfiler, el alfiler 1 y 4 son los cableado de alimentación alfiler utilizado para el control de botón lámpara.
CN1	Comunicación MOD-bus y terminal de cable de alimentación , 4 pines interfaz la pines 2 y 3 son el pin del cable de comunicación MOD-bus, el alfiler 1 y 4 son el

	cableado de alimentación alfiler.
CN2	Salida de relé, ver Fig.3-9-3 para los detalles de definición

Tabla 4 Definición del

terminal de E/S JP1-JP6 son de 4 pines interfaces. El Los

detalles del pin se refieren a Figura 3-11



MP24

Figura 3-11 4 PINES interfaz

Salida de relé

El sin pantalla sala llamar junta diseñado con 4 relé producción, a saber el K1 , K2 , K3 y K4, salida por terminal CN2. Por favor consulte la figura 3-9-3 para más detalles

## 2) Función HPB y LCD

### a) Realización de HPB y Pantalla LCD función

El interruptor de dial ver definiciones de bits Mesa 1

### b) Terminal Definición de E/S

El aporte y comunicación interfaz iones de definición son mismo como el uno de HCB-B, Figura 3-9-3 para el terminal CN2 , consulte la Tabla 2 para conocer las funciones detalladas y producción interfaz.

Consulte el Tanle 3 para ver la salida del colector abierto. Exhibición binaria del piso.

## 3) función de código de segmento

El 7 función de segmento es aplicado al flete ascensor reforma, actualmente inquietud 1 Tubo Nixie , y con especialización programa Puede ser expandido.

### a) Marcar cambiar ajustes.

Ver tabla 1 para el interruptor de dial definiciones de bits

Véase la Tabla 2 para la Entrada y comunicación interfaz Definición de salida

Salida de colector abierto

## 4) Función de informe de estación de voz

### a) Marcar cambiar ajustes

Ver tabla 1 para interruptor de dial definición de bit

Consulte la Tabla 2 para ver la entrada y comunicación interfaz. Configuración de F2 , F2 , F0

Según la configuración de F0-F2, la voz El reportero dará informe para diferente pisos.

F2	F1	F0	
0	0	0	0,1-10
1	0	0	
0	0	1	-1,0,1-10
0	1	0	
1	0	1	
1	1	0	
0	1	1	-2,-1,0,1-10
1	1	1	

### b) Entrada y comunicación interfaz.

Comunicación interfaz como tabla 1

El reportero de voz no tiene señal de entrada, Así que solo desciende el JP1-JP6.

□ La salida del colector abierto como el Mesa 3

### 3.3.2 MCTC-HCB-D1

MCTC-HCB-D1 es diseñado en la base de nuestro compañía's general matriz de puntos, él's adopta el Pantalla LCD segmento mostrar modo a mostrar el arriba/abajo indicar flechas, piso señales y errores de ascensor, sobrecarga, inspección, incendio-emergencia 4 estados .

El segmento Pantalla LCD mostrar promover el rango de el sala llamar junta; el rico mostrar interfaz mostrar el tiempo real ascensor error, sobrecarga, inspección, emergencia de incendio estado; junto con el zumbador alarma , y el nuevo MCU plataforma hacer el software diseño más varios , conveniente para el personalizado comunicación protocolo expansión. El iluminar desde el fondo convertirse oscuro Para salvar el energía cuando el ascensor se detiene 1 minuto.

#### 1) Objeto foto



Higo 3-12

#### 2) Tamaño

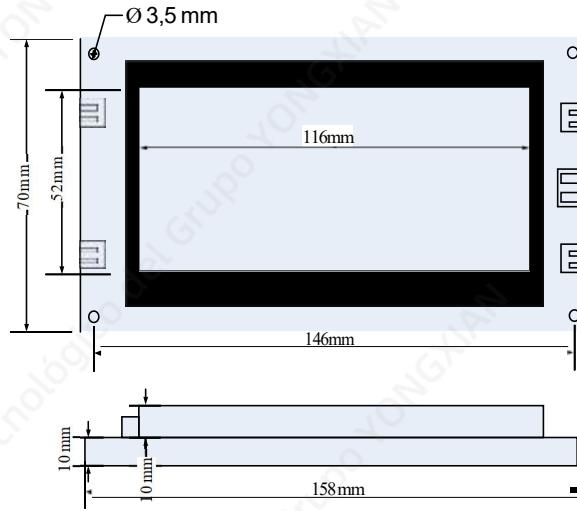


Figura 3-3-7 158\*70\*20 ( mm )

### 3) Designación del nombre y modelo

CTC es el corto nombre de Suzhou Monarca Tecnología de control Co., Ltd, la HCB es el sala, auto mostrar comunicación junta, D medio el segmento Pantalla LCD mostrar, 1 medio eso este es el primero tipo de segmento Pantalla LCD llamada de sala junta, Habrá más tableros de exhibición de esta serie ser agregado hacer un seguimiento.

### 4) Principal función



(1) Disposición de la flecha del piso



2) Pantalla de inspección



(3) Visualización del estado de emergencia de incendio:

La pantalla retroiluminada controla el fuego marca.



(5) Sobrecarga mostrar



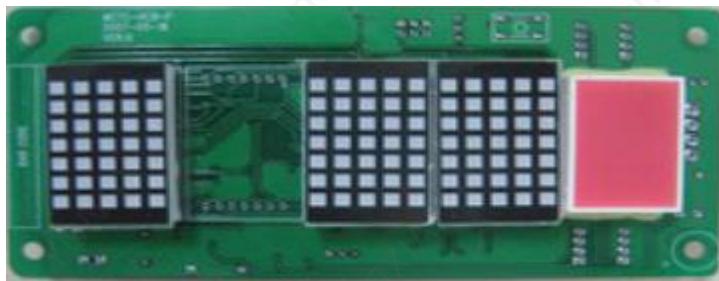
(6) Visualización de errores

**5) Especificación de terminales y diagrama de cableado eléctrico.**

Terminal	Función
J1	Interfaz del interruptor de bloqueo de elevación , 2 , 3 son el cableado del valor del interruptor pasador , 4 es el arriba llegada salida de luz
J2	Interfaz del interruptor de control de fuego , 2 , 3 son los pines de cableado del valor del interruptor , 4 es el abajo llegada salida de luz
J3	Interfaz del botón de llamada ascendente , 2 , 3 son el aporte cambiar cableado de valores pasador , 1 , 4 son el cableado de alimentación pin , usado para controlar botón luz (lit) Pantalla completa

Terminal	Función
J4	Interfaz del botón de llamada descendente , 2 , 3 son los aporte valor de conmutación alambrado pasador , 1 , 4 son el cableado de alimentación pin , utilizado para controlar el botón luz
J5	Terminal de cable de alimentación y comunicación Mod-bus , interfaz 4P IN , 2 , 3 son Mod- cable de comunicación de bus Pin , 1 , 4 son cableado de alimentación alfiler.

J1 ~ J4 son botón Interfaz , detalles como los siguientes : Instrucciones de uso de MCTC-HCB-F



Producto Fotografía de MCTC-HCB-F

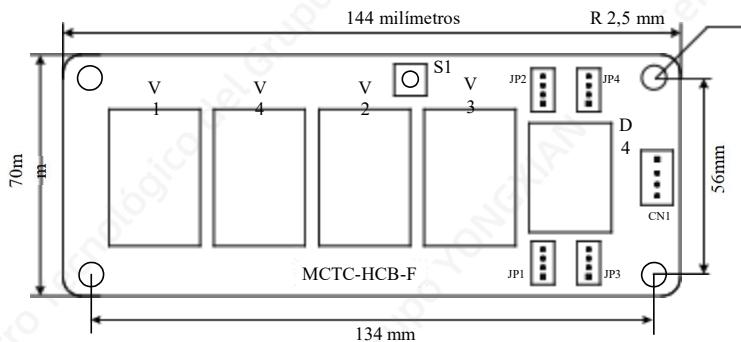
**1) Apariencia y tamaño (Mostrado) como Higo 3-13)**


Figura 3-13 Tamaño de la instalación de MCTC-HCB-F

## 2) Dirección de instalación y usando

## a) Configuración de la dirección del piso y instalación modo

Piso DIRECCIÓN configuración: Prena botón S1 él voluntad espectáculo el configuración piso, y liberar el botón durante 4 segundos él voluntad devolver a espectáculo el actual piso de el auto jaula. Si tú mantener prensado el botón para más que 4 segundos, él voluntad conseguir en el estado de restablecimiento el piso. Cada tiempo tú prensa el botón, él voluntad agregar 1 a el número del suelo. Si usted mantener prensado el botón S1, el información del El piso se agregará 1 continuamente y el valor de ajuste máximo tiene 40 años Si hay ' s No prensado en los 4s continuos, almacenará la información del piso donde se encuentra mostrando panel es en, y El doble brillo del suelo indica que el almacenamiento se ha realizado correctamente . Despues de 4 segundos va a devolver a mostrar El piso actual donde se encuentra la jaula del automóvil. es en.

Si la configuración de la información del piso es 0, él es coche mostrar panel ;

La dirección del piso es un número de piso válido (basado en el arrasamiento lámina), creciente de el de abajo hacia arriba y no relacionado con el piso real número.

Para ejemplo: Uno edificio tiene dos pisos subterráneo, y 10 pisos arriba. Entre tesis, Piso 3 y Piso 4 son servicio pisos. Entonces el configuración de el marcar cambiar' s piso DIRECCIÓN es como Sigue: El segundo piso subterráneo es configuración como 1, el primero piso subterráneo es estableciendo como 2, y primero piso arriba el suelo es configuración como 3, y el segundo piso arriba el suelo es configuración como 4. Si allá' s arrasamiento lámina entre el tercero piso y el cuatro piso, ellos se configuran por separado como 5 y 6, mientras tanto, el pisos arriba el quinto piso son configuración como 7, 8, 9 … ; si hay ' s No nivelación de piso entre el tercer piso y el cuatro piso, saltar a través de él, y Los pisos por encima del quinto piso están listos. como 5, 6, 7 … .

Enchufar conexión puerto de bloqueado elevar cambiar y fuego cambiar por separado en JP1 y JP2, y conexión de enchufe puerto de botón de puesta en marcha y abajo correr por separado en JP3 y JP4.

Conexión de enchufe puerto utilizado para la comunicación Mod

-bus en CN1. Precauciones:

- Hacer no establecido Dirección del piso de llamada del pasillo como 0;
- En orden a proteger comunicación señales de externo perturbación, nosotros aconsejar a utilizar STP para la conexión de comunicación;
- Él es mejor a Utilice cable blindado para la línea de señal de comunicación;
- Conecte estrictamente de acuerdo con la señal del terminal y atornille abajo

## b) Definición de aporte y producción

Terminal Nombre	Función Definición
JP1	Cambiar Interfaz de bloqueado ascensor, pin 2 、 3 son cambiar conexión patas, pin 4 es elevar cerrar salida del indicador
JP2	Cambiar Interfaz de lucha contra incendios , pin 2 、 3 son conexiones de interruptor patas, pin 4 es elevar cerrar salida del indicador

JP3	Vocación botón interfaz de arriba correr , pin 2 、 3 son conexiones de interruptor patas, alfiler 1 、 4 son fuente de alimentación pines , para controlar botón luz
JP4	Vocación botón interfaz de abajo correr , pin 2 、 3 son conexiones de interruptor patas, alfiler 1 、 4 son conexión de alimentación pines, para controlar botón luz
CN1	Úselo para comunicarse con Modbus , pines 2 , 3 de 4 pines Las interfaces son para comunicación, alfiler 1 , 4 son para conexión de energía

El específico definición de 4 ALFILER es mostrado en Higo 3-14. El medio de marcas en el cuadro: MP24 (24 V Fuerza), KEY-IN (Botón señal de entrada), TECLA-LED ( Botón salida de luz), Tierra (0 V).

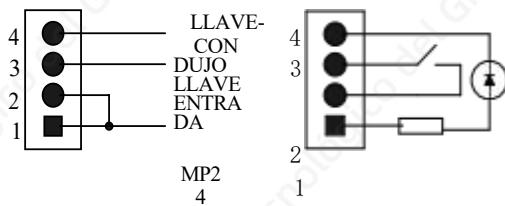


Figura 3-14 Interfaces' definición y conexión externa método de 4 ALFILER

### 3) Instrucciones de enchufes

Enchufar Nombre	Función Definición
JP1	Ajuste de la resistencia adaptada al terminal de MOD principal línea
JP2	Terminal de prueba, configuración como “ OFF ” en aplicación

Configuración J1: Establezca el emparejado resistencia al terminal de acuerdo a el actual necesidades. Generalmente él’ s solo necesario para establecer el J1 enchufe con el piso DIRECCIÓN 1 como “ EN ” . Otro pisos necesidad’ no conjunto, que significa “ APAGADO ” .

Nota: Matriz de puntos V4 es reservado en el normal condición. Cuando el usuarios no estándar Necesitará tres matrices de puntos para mostrar los pisos, se sumarán este matriz de puntos;

Inspección: Cuando el elevar es en inspección correr, sala mostrando ing panel V2, V3 desplazamiento mostrar “ INS ” y el piso actual del coche se encuentra ubicado.

#### 3.3.4 Instrucciones de uso de MCTC-HCB-H

##### 1) Apariencia y tamaño (Mostrado) como Higo 3-15)

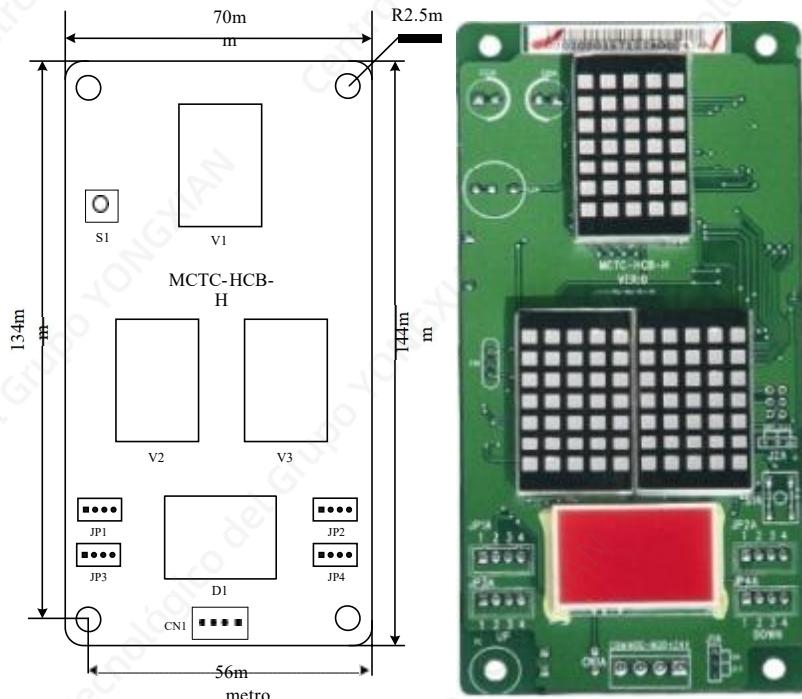


Figura 3-15 Tamaño de la instalación de MCTC-HCB-H

MCTC-HCB-H es el avanzado producto de MCTC-HCB-A. Él posee todo el función de MCTC - HCB -A, y optimiza el hardware : El configuración de piso es cambió de el Configuración del código de marcación Ajuste del botón.

---

## 2) Dirección de instalación y usando

El piso direcciones configuración y instalación modo, aporte y producción definición, y Las definiciones de enchufe son todas iguales con MCTC-HCB-F; allá son solo V1, V2 y V3 tres matrices de puntos en la visualización de matrices de puntos de MCTC-HCB-H, sin V4 comparando con MCTC-HCB-F. Otros son todos iguales con MCTC-HCB-F. Los detalles se enumeran en la sección 9.3.2.

### 3.3.5 MCTC-HCB-I

MCTC-HCB-I es un tablero de exhibición de unidad de piso vertical (espesor solo 15 mm).

#### 1) Objeto foto



Figura 3-16 MCTC-HCB-I foto

## 2) Tamaño

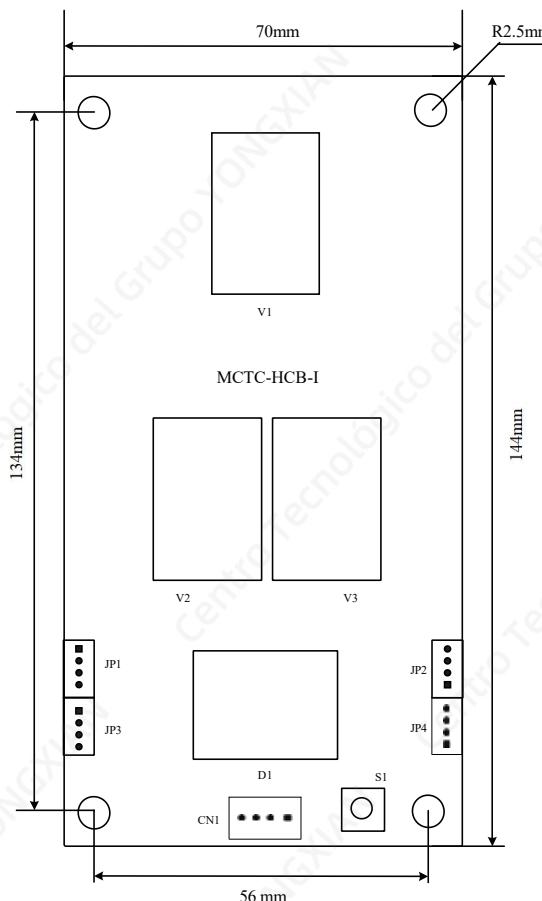


Figura 3-17 MCTC-HCB-I tamaño de la instalación

## 3) Función introducción

Este es el diseño de tipo delgado de MCTC-HCB- H, y con la mismo función como MCTC-HCB -H.

El alto luz roja matriz de puntos , a 5\*7 matriz de puntos mostrar el correr dirección , dos 5\*7 visualización de matriz de puntos bit alto y bajo del suelo información respectivamente.

 Función de salida:

4 producción puntos , a saber el arriba botón luz producción , abajo botón luz producción , arriba llegada Salida de luz y llegada descendente luz producción.

 Función de entrada:

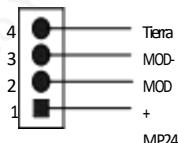
4 aporte agujas, a saber, el ascensor bloqueado entrada, control de fuego aporte, llamada ascendente entrada y abajo c todo aporte.

Configuración de la dirección del piso:

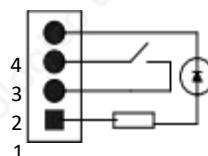
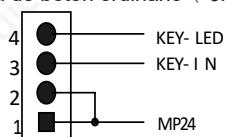
Botón stroe, allí está almacenando botones en el junta.

Alimentación y comunicación terminal de entrada (CN1):

Blanco, horizontal bloques con una distancia de separación de 3,96, según la necesidad del usuario a preparar el Terminal cabeza.



Terminal de entrada de botón ordinario ( JP1-6 )



1 y 2 son 24 V ; 3 es botón terminal de entrada ; 4 es botón salida de luz

### 3.3.6 MCTC-HCB-N

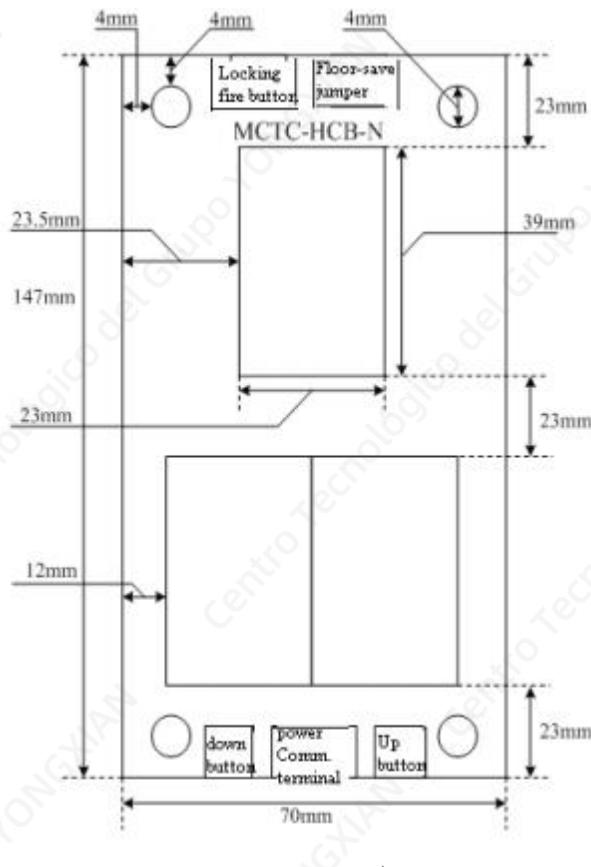
En Orden a encontrarse el cliente necesidades para el delgado mostrar junta, Monarca desarrollado a pantalla ultradelgada tablero con un espesor de 10 mm, ver Fig. 3-9-15 para la apariencia.

#### 1) Producto foto



Figura 3-9-15 MCTC-HCB-N

## 2) Tamaño



146\*70\*10 ( mm )

Figura 3-186 MCTC-HCB-N tamaño de instalación I

## 3) Función especificación

Identificar el piso almacenamiento por un jersey J1, Cuando el J1 es corto circuito, el llamar botones JP2 y JP3 eran cambió a ser El AS botones cual usado a modificar el almacenar piso; el saltador tiene el llamar función solo cuando él es no corto circuito. Desarreglar el saltador que t a almacenar el piso y No hay necesidad para el iluminación pedazo mostrar. El Inspección y Lleno estado son todo mostrar en el Matriz do t .. Señal de control de fuego y elevación bloqueada JP1 aporte.

llamar botón es de 4 pines , examínalo desde el frente, de izquierda a derecha bien es:

Nombre	Significado
1	Interruptor de botón
2	Interruptor de botón
3	Botón luz
4	Botón luz

Terminal de comunicación de la fuente de alimentación Es de 6 pines , examínalo desde el frente, desde la izquierda. a el bien es:

Nombre	Significado
1	Ninguno
2	Ninguno
3	MOD+
4	MOD-
5	COM
6	+24 V

4 pines detallado significado como el siguiente, poner el terminales y el piso almacenamiento contacto alfiler en el lado superior del junta.

Nombre	Significado
1	Control de incendios aporte
2	Control de incendios aporte
3	Bloqueado por elevación aporte
4	Bloqueado por elevación aporte

### 3.3.7 MCTC-HCB-K

Con el fin de Conozca el aumento diario cliente necesidades de individualidad, nosotros diseño este único auto Pantalla LCD mostrar producto que adopta 320x240 píxel, 5.7 pulgada interfaz y CONDUJO iluminar desde el fondo pantalla. Usuario poder seleccionar su favorito mostrar interfaz a través de el computadora. Después seleccionar el interfaz de pantalla , usuario poder importar el compañía logo a mostrar en a cierto lugar, y usuario poder Seleccione el tipo de letra de la pantalla del piso, la pantalla de tiempo y las diferentes pantallas puntas de flecha etc.

El individualidad está caracterizando el MCTC-HCB-K; Sólo usuarios Necesita hacer clic el ratón en La computadora para darse cuenta de la “única” efectos de visualización.

El diseño de iluminar desde el fondo auto encendido/apagado , automáticamente doblar apagado la luz de fondo si allá es No aterrizaje y apertura señales dentro 1 minuto, y también doblar en la luz de fondo como pronto como el señales son dado. Puede prolongar el ciclo de vida de la LCD así como el alta eficiencia.

1) Producto Foto



Figura 3-19 MCTC-HCB-K foto

2) Tamaño

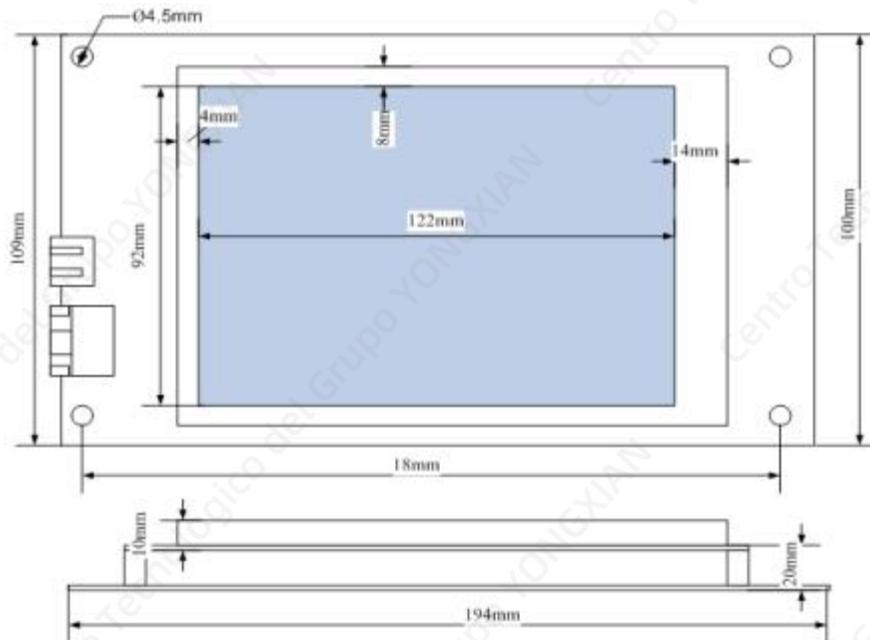


Figura 3-20 MCTC-HCB-K tamaño de la instalación

Introducción de funciones:

Pantalla LCD, azul Fondo letras blancas .

Configuración de la dirección del piso

método:

Botón Presionando el botón de ahorro, ahorro de piso en el junta.

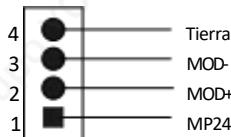


Figura 3-21 Interfaz de comunicación de la fuente de alimentación Definición de ( CN2 )

### 3.4 Tipos de herramientas de ajuste para LINDO 3000

Herramientas de ajuste de NICE3000 incluye cuatro tipos: operación control y información mostrar panel (operación panel para corto), pequeño teclado en MCB, superior monitor automovilismo software de NICE 3000, y Software de monitoreo de PDA. Este capítulo le brindará... enfoque de instrucción en Operación Panel y Pequeño Teclado en común usar.

#### 3.4.1 Operación Panel Instrucción

A través del panel de operación, el usuario puede modificar el parámetro, monitor el laboral estado, y Controlar el funcionamiento (inicio y parada ) durante la operación panel está funcionando

#### 3.4.2 El Apariencia y Sección de Función de Operación Panel

La apariencia como Higo 3-22:

##### 1) Instrucción de función indicador luces:

LED RUN encendido indica el controlador está funcionando LOCAL/REMOTO Reservado.

Indicador FWD/REV de arriba y abajo. CONDUJO en indica el ascensor baja; CONDUJO apagado, arriba .

TUNE/TC Indicador de sintonía . LED encendido, sintonizando.

##### 2) Digital mostrar área:

5 bits CONDUJO mostrar, espectáculo el parámetros de mover velocidad, voltaje del bus, etc.

##### 3) Unidades indicador instrucción:

El unidades indicador indica el unidad de el figura de el digital mostrar área. Cuando dos LED están encendidos, él indica el unidad bramido en el en medio de ellos.



Hz: Frecuencia unidad

A: Actual unidad

V: Voltaje unidad

RPM: Rotación velocidad unidad %: Porcentaje

#### 4) Instrucciones de los botones en el operación panel teclado:

llave	nombre	función
PRG	Programa llave	Entrar o salir de la primario Menú y borrar rápido menú
INGRESAR	Confirmar	Entrar en el menú nivel por nivelar y confirmar la configuración parámetro
La	Arriba	Aumento de fecha y código de función
V	Abajo	Disminución de fecha y código de función
>>	Cambio	Puede seleccionar los parámetros de visualización. circularmente en el detener Visualización del estado y visualización en ejecución estado. Él poder también Seleccione el bit de modificación de los parámetros cuando modificando el parámetros.
CORRER	Correr	En el operación del teclado modo, él es Se utiliza para ejecutar y operar el controlador .
DETENER/REINICIAR	Detener/reiniciar	El llave es para detener el funcionando cuando el controlador está en estado de ejecución y para restablecer el defectuoso estado.
RÁPIDO	Rápido llave	Entrar o salir de la rápido menú
MF.K	Multifunción selección	Mostrar y eliminar de error mensaje

#### 3.4.3 Visualización y funcionamiento Instrucción de Función Código

##### 1) 3 niveles menú operativo procedimiento :

NICE3000 adoptar 3 niveles menú a llevar a cabo la ajuste de parámetros. Él's conveniente a consulta y modificar el código de función y parámetro.

3 niveles menú incluir : función parámetro grupo ( primero nivel ) → función código ( segundo nivel ) → Ajuste del código de función (tercer nivel). Operación procedimientos son como Sigue (Higo 3-23):

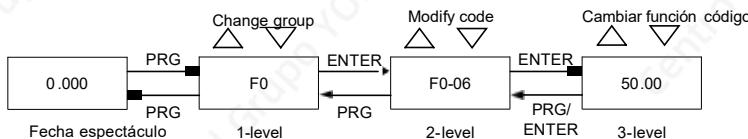


Figura 3-23 nivel menú operativo procedimientos

Instrucciones : Cuando en 3º menú , sistema poder ser respaldado a 2º menú PRG or prensado

INGRESAR . El diferencia entre el dos maneras son como Sigue : eso ahorra parámetro después

presionando ENTER , entonces atrás a próximo función código en 2º menú; Y él hace no ahorra parámetro después de presionar PRG , entonces permanecer en la función actual código en 2º menú.

Ejemplo: Cambiar el código de función F0-06 de 50,00Hz a 15,00 Hz (**negrita**) medio destello poco).

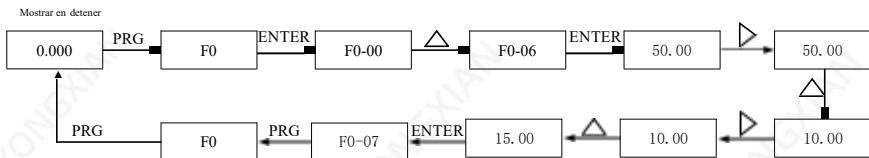


Figura 3-24 Ejemplo de parámetro Cambiar

En el tercero nivel menú, Si el parámetro tiene sin flash poco, él medio la función código no puedo ser cambiado y lo posible razones son:

- 1) Esto parámetro de este función código no puedo ser cambió , semejante como el de hecho parámetro detectado y en ejecución registro parámetro.

2) Esta función código no puedo ser cambió en estado operativo y Sólo puede ser cambió cuando el controlador se detiene.

a) Para cambiar la visualización del estado parámetros

por clave >> Ejemplo:

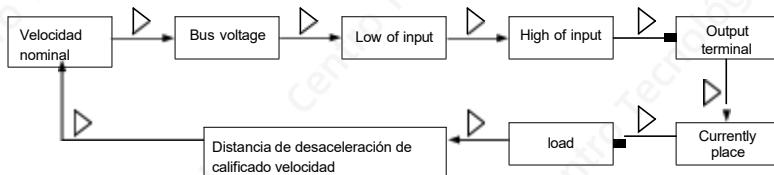


Figura 3-25 Ejemplo de cambio de parámetros En parada Estado

En parada y correr estado , el CONDUJO poder mostrar varios estado parámetros , Si para mostrar el estado parámetros depende de el poco configuración de FA-01 (correr parámetro) y FA-02 (parada parámetro). A través de llave >> , usuario poder cambio el mostrar en secuencia y mostrar el estado de parada o de ejecución parámetros circularmente.

En parada estado, allá son 12 estado parámetros para NICE3000, usuario poder cambio a mostrar los parámetros círcularmente por tecla >> . El parámetros son: calificado velocidad, autobús Voltaje, bajo poco de aporte Terminal, alto poco de aporte Terminal, producción Terminal, actualmente piso, actualmente lugar , auto carga, decelerar distancia de calificado velocidad, auto arriba aporte estado, auto arriba producción estado y estado del sistema . Los usuarios pueden seleccionar los parámetros deseados a través de poco de FA-02

En correr estado, allá son 16 estado parámetros para NICE3000. Usuarios poder cambio a mostrar los parámetros circularmente por tecla >> . El parámetros son: correr velocidad, calificado velocidad, voltaje del bus, producción Voltaje, producción actual, producción frecuencia, bajo poco de aporte Terminal, alto poco de aporte Terminal, producción Terminal, actualmente piso, actualmente lugar, auto carga, aporte de CTB-A, salida de CTB-A, sistema estado, y par de avance actual. Usuarios poder Seleccione el deseado parámetros a través del bit de EA-01

### 3) Error información lectura

Cuando error ocurre en el controlador, el error información voluntad ser desplegado en el panel. Él es conveniente encontrarlo Razones del error y deshacerse de él error como pronto como posible.

El controlador poder ahorrar el último 11 error códigos. Usuarios poder leer el primero error código en de la siguiente manera:

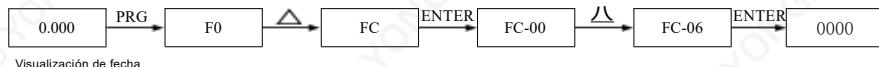


Figura 3-26 Forma de información de error lectura

### 3.4.5 Operación Instrucciones de Quick Menú

Rápido menú de NICE3000 es Creado para el objetivo de hacer él conveniente para usuarios a controlar y modificar el frecuentemente usado parámetros. El parámetro mostrar modo en rápido menú es “ uF 3.02 ” , cual medio cambio el parámetro en rápido menú es el mismo con eso en común programación estado .

Arriba a 16 parámetros poder ser salvado en rápido menú. Si 16 parámetros son almacenado y más son buscado, el ” LLENO ” voluntad ser desplegado; si entrando el menú y el ” NULO ” es desplegado, cual medio No El parámetro se almacena En el rápido menú.

Hay 16 parámetros almacenados con antelación en NICE 3000:

F0-03 :	Carrera máxima velocidad	F5-36 :	Forma de entrada del pesaje
F0-04 :	Velocidad nominal	F6-00 :	Piso superior
F0-05 :	Calificado carga	F6-02 :	Piso de estacionamiento
F1-12 :	Pulso del codificador número por rotación	F8-01 :	Selección avanzada de par
F3-00 :	Velocidad de arranque	F8-02 :	Desplazamiento de par avanzado
F3-01 :	Cronometraje	F8-03 :	Ganancia de impulso
F3-10 :	Velocidad de renivelación	F8-04 :	Ganancia de frenado
F4-00 :	Ajuste de nivelación	FC-22 :	Último tipo de error

1) Los usuarios pueden modificar él de acuerdo a necesidades. Agregar parámetros

en el menú rápido: PRG

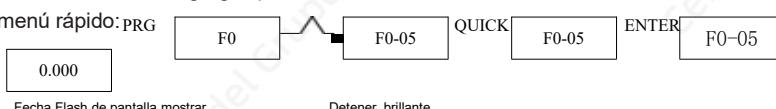


Figura 3-27 Agregar parámetros En lo rápido menú

En el 2º nivel menú, prensa RÁPIDO a ingresar el rápido menú . El brillante indica si salvar el parámetro en el rápido menú. Cuando él deja de parpadear, el operación es completado; Prensa PRG para cancelar, entonces deja de parpadear y la operación es cancelado.

2) Parámetros de salida y modificando en el rápido menú

Seleccione y modificar parámetros F0-03, F3-10 , F5-36, F8-11 desde el rápido menú.

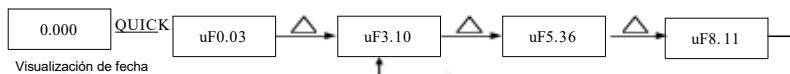


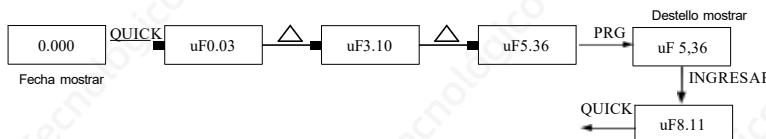
Fig. 3-28 Cambiar el parámetro en el rápido yo nuevo

En parada o correr mostrar interfaz , prensa RÁPIDO a ingresar rápido menú , y prensa ARRIBA / ABAJO para seleccionar diferentes parámetros y luego prensa ENTER para entrar el próximo nivel menú. El cambio método es el mismo con eso en el tercero nivel menú. Prena RÁPIDO a atrás a último pantalla y el parámetro modificado aparecerá no ser salvado.

### 3) Eliminar el parámetro en el rápido menú:

Si hay son parámetros como F0-03, F3-10, F5-36, y F8-11 en el rápido menú, y tu quieres

borrar F5-36, Por favor proceda de la siguiente manera:



0.000

Figura 3-29 Eliminar el parámetro en el rápido menú

Prensa PRG en el rápido menú, el desplegado parámetro Destellos, y inmediato el usuario si a borrar el parámetro en el menú. Prensado INGRESAR voluntad borrar el parámetro en el menú y el desplegado parámetro s tops brillante, mientras prensado RÁPIDO voluntad Cancelar el operación de eliminación y el desplegado parámetro paradas brillante, y el operación es terminado. Si el último parámetro es eliminado, y “NULL” voluntad ser desplegado, eso medio No parámetro es almacenado en el menú.

### 3.4.6 Configuración de contraseña

En orden a proteger el parámetro más eficazmente, el controlador proporciona el contraseña protección.

Las cifras A continuación se muestra Cómo cambiar el contraseña para 12345 (en negrita se muestra brillante poco):

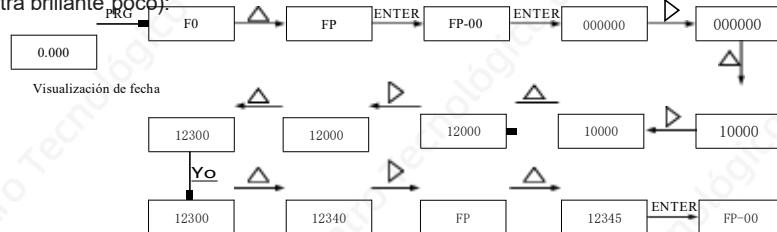


Figura 3-30 Configuración de contraseña procedimiento

Cuando el usuario ha establecido el contraseña (el contraseña parámetro de FP-00 no debería’ el CERO), el contraseña protección función es válido una vez el usuario prensas PRG, y el controlador

deber mostrar “-----”. El usuario poder solo ingresar el menú después ingresando el usuario contraseña.

De lo contrario , el usuario no puedo ingresar . Para fábrica configuración parámetros edición , el usuario aún necesidad de aporte el fábrica contraseña . ( Advertencia : hacer no cambiar el fábrica configuración parámetro ; si Los valores de los parámetros son incorrectos, el controlador funcionará de manera anormal, incluso dañado.)

Cuando el contraseña protección es desbloqueado, usar r poder cambiar el contraseña con libertad, y el último aporte el número será sea la contraseña del usuario.

Si el El usuario quiere cancelar el contraseña función de protección, entrar después ingresando el contraseña y colocar FP-00 como 0; cuando el fuerza es en , el El parámetro será ser protegido por el contraseña si FP-00 no es’ no establezca CERO.

### 3.4.7 Función y Usar Instrucción de Sm all Teclado

Pequeño teclado es consistía de tres número lámpara y tres llaves, y él acepta cargar de mostrar el información de principal junta MCB y recepción el simple orden introducido. El menú está dividido en función F0 ~ F8.

#### 3.4.8 Apariencia de Pequeño

Teclado La apariencia es como sigue:

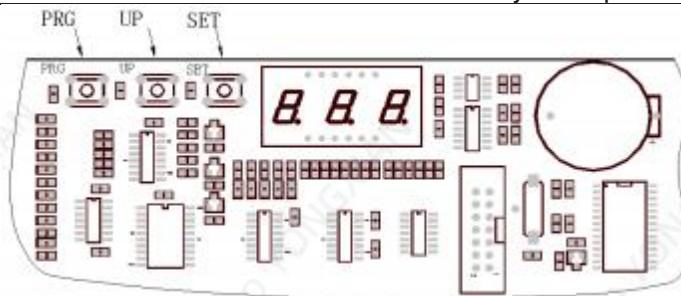


Figura 3-31

### 3.4.9 Función Instrucción de los Pequeños Teclado

3 Las claves se definen como PRG , UP , SET y marcado al lado de.

- 1) PRG: En cualquier estado, prensa PRG, la función cción El código lo hará ser desplegado y él poder ser cambiado por prensado ARRIBA;
- 2) ARRIBA: En el grupo de funciones menú, prensado UP puede cambiar el código de función circularmente, como 0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 0 … Hay 8 función códigos definido en MCB controlador en presente. Adicional, en el grupo de funciones especiales, UP también podría ser usado para ingresando el orden;
- 3) CONJUNTO: En función grupo, prensa COLOCAR y él voluntad ingresar este menú. En especial función grupo, después de ingresar un orden simple y presionando SET, Se ahorrará y ingresar F0 automáticamente.

En el ajustando estado, prensa PRG Primero, entonces seleccionar el función grupo código con ARRIBA. Él pantallas como 0, 1,2,3,4,5,6,7,0, 1,2 … entonces prensa COLOCAR a ingresar el estado. Si tú prensa tres botones en al mismo tiempo o cualquiera de los dos , la operación es no válido

### 3.4.10 Código de función de pequeño Teclado

Código	Fecha contenido del menú
F 0	Piso y dirección de ejecución información
F 1	Entrada de piso en funcionamiento orden
F2	Error reiniciar
F 3	Visualización de la hora
F 4	Contrato número
F 5	Visualización de los tiempos de ejecución
F 6	reservado ( ¡Prohibido configurar el usuario, peligroso! )
F 7	Orden de autoajuste del piso aporte
F8	Función de prueba

### 3.4.11 Función Instrucción de cada uno Menú

F0 (Piso y correr dirección información): F0 fecha yo no lo haré ser mostrar como por defecto después electrificar. El primero poco de número lámpara es usado para dirección; el segundo y el tercero poco son usado para mostrar actual piso . Cuando parando , primero lámpara no ' no mostrar , y cuando viajar arriba o hacia abajo, el primero mostrar dirección arriba o abajo. Si error (No error antes), el número lámpara automáticamente interruptores a mostrar el error código. Si error automáticamente desaparece, F0 fecha El menú será mostrar.

F1 (Aperte de piso correr orden): Después entrando F1 fecha menú a través de PRG, ARRIBA, COLOCAR, el número lámpara mostrar el piso oeste (el mismo como F6-01), y tú poder seleccionar piso (más bajo a arriba) por ARRIBA, entonces prensa Empezar a salvar el datos. El el ascensor se levantará viajar a el dirigido piso . El La lámpara numérica cambiará a la pantalla Menú de fecha F0 después llegando el destino.

F2 (Error restablecer): Después de ingresar Fecha F2 Menú a través de PRG, ARRIBA, SET, el número lámpara mostrar " 0 " . El parámetro poder ser cambiado a través de ARRIBA , con el rango de 0 ~ 1. Y ' 1 ' denota orden de error reiniciar, entonces prensa COLOCAR a ahorrar. El número lámpara voluntad cambiar a mostrar Fecha F0 menú.

F3 (Tiempo pantalla): Después entrando F3 fecha menú a través de PRG, ARRIBA, COLOCAR, el número Las lámparas muestran el tiempo circularmente . Por ejemplo: 2005-03 -01-08-30.

F4 (Contrato número): Después entrando F3 fecha Menú a través de PRG, ARRIBA, SET, el número lámparas mostrar el usuario contrato de número.

F5 (Visualización de tiempos de ejecución): Después de ingresar Fecha F3 Menú a través de PRG, ARRIBA, LISTO, el número lámparas mostrar los tiempos de ejecución son circulares. Por ejemplo: "100000" , mostrar 999999 veces a las mayoría..

F6: Reservado. ( ¡Prohibido configurar el usuario, peligroso! )

F7 (Piso autoajuste orden entrada): Después entrando F7 fecha menú a través de PRG, ARRIBA, COLOCAR, el número pantalla de lámpara ' 0 ' . El parámetro puede ser cambiado a través de ARRIBA, con el rango de 0 ~ 1. Y ' 1 ' Indica el orden de autoajuste del piso y, a continuación, pulse SET para guardar. El controlador inicia el autoajuste. Al mismo tiempo, el numeral La lámpara cambia a mostrar F0 fecha menú. Después autoajuste del piso, F7 vuelve a 0 automáticamente

F8 (Pruebas función): Después entrando F7 fecha menú a través de PRG, ARRIBA, COLOCAR, el número lámpara pantalla ' 00 ' . El rango de F8 es de 00 ~ 04. Las instrucciones son las siguientes :

00 — ninguno;

01 — Prohibido llamar al

exterior; 02 — Prohibido

abrir la puerta 03 —

permitir sobrecarga

04 — límite corto interruptores

Prensa COLOCAR a afirmar después cambio el parámetro y el número brillante ' E88 ' a espectáculo que el elevar es en estado de prueba. Prensa PRG para renunciar y F8 regresa a ' 0 ' automáticamente .

En suma, cuando pequeño teclado en principal control panel entra F8 grupo y en prueba función modo, SET es igual a cerrar puerta botón.

### 3.5 Módulo de apertura de puerta avanzado ( SCB )

#### 1) General introducción

MCTC-SCB-A es uno de el pareo accesorios de LINDO 3000 ascensor integrado controlador sistema. En conformidad con el varios cliente necesidades y expansión de nuestro producto ran ge, desarrollamos el Módulo de apertura de puerta avanzada MCTC-SCB-A.

El MCTC - SCB - A poder darse cuenta el renivelación después apertura y el avanzado puerta - funciones de apertura cuando Se aplicó a la Controladores de la serie NICE.

Para el inconveniencia eso causado por el acero cable soga o otros factores cuando darse cuenta el re- arrasamiento función, el SCB-A lo hará asegurar el ascensor a correr a el arrasamiento posición con el Renivelación de la velocidad al abrir la puerta estado.

El avanzado puerta abierta función: Cuando el elevar es correr automáticamente, el velocidad es más lento que 0,3 m/s en el parada curso, y el puerta zona e señal es válido, SCB-A corto el puerta cerrar señal a través de avanzado puerta abierta contactor, y preaperturas el puerta a hacer el mayoría eficiencia.

#### 2) Apariencia y medidas

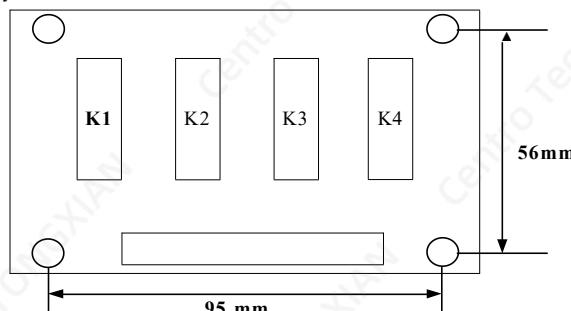


Fig. 3-32 apariencia diagrama

#### 3) Terminal

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
24 V	COM	FL1	FL2	Sí	SX1	SX2		SO1	SO2

Especificación del terminal de izquierda a derecha bien lado

		Especificaciones
FL1		Señal de renivelación del área de la puerta 1
FL2		Señal 2 del área de la puerta para renivelar
Sí		Salida de contactor de apertura de puerta avanzado
SX1		área de la puerta aporte

SX2	Entrada de retroalimentación de salida de puerta abierta avanzada
SO1 , SO2	Circuito de cerradura de puerta

#### 4) Lógica secuencia

El tiempo secuencia diagrama de el avanzado puerta abierta módulo espectáculos el relaciones entre relés y señales, el alto nivel eléctrico indica el señal es válido.

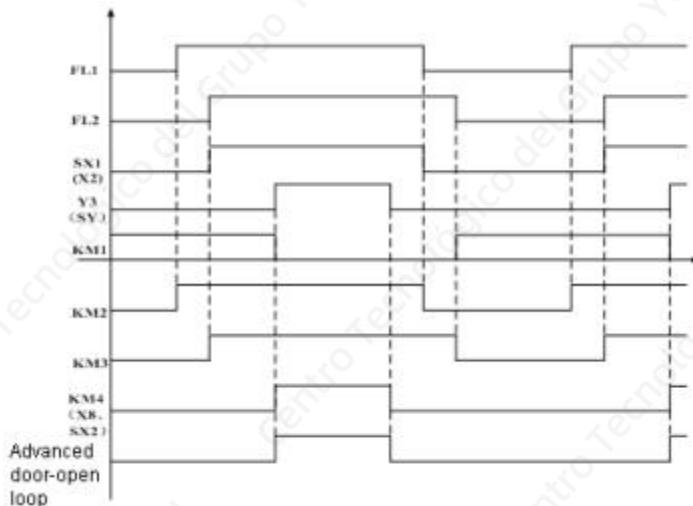


Figura 3-33 Secuencia de tiempo diagrama

Cuando aplicar fuerza, de acuerdo a el alambrado diagrama, el relé KM1 voluntad funcionar, y lo relevante El contacto será activar ; cuando ascensor correr y detectar fuera de la arriba renivelación señal 1(FL1) es válido, el relé KM2 lo hará funcionar y el importante contacto deber activar; cuando detectar afuera la bajada renivelación señal 2 ( F L2 ) es válido, el relé KM3 voluntad funcionar y el importante contacto activar , respectivamente voluntad hacer el puerta zona señal aporte SX 1(X2) válido ; cuando el El sistema detecta esta señal, el avanzado puerta abierta producción relé Y3 (SY) voluntad producción, el KM4 voluntad ser válido juntos con el KM2 y KM3, y el importante contactos voluntad ser activado, el El sistema lo hará detectar afuera eso el avanzado puerta abierta señal SX2(X8) válido, en el mismo tiempo el la cerradura se bloqueará funcionar a corto el puerta - cerradura y a darse cuenta el avanzado puerta - abierta función . Después el avanzado apertura, el avanzado apertura El relé se ser romper, el KM4 lo hará detener operante, la señal de apertura avanzada La señal de entrada será ser inválido y el cerrar romper; cuando el arriba renivelación señal 1(FL1) es inválido, el KM2 voluntad detener operación y el puerta área aporte señal es inválido ; Cuando la bajada señal de renivelación 2 (FL2) es inválido, el relé Parada KM3 operación, entonces el KM1 operará y el correspondiente los contactos se mantendrán activar.

#### 5) Renivelación del sensor del área de la puerta y instalación método.

El avanzado puerta abierta/ renivelación función necesidad a agregar nivelación sensor, arriba arrasamiento sensor, arriba Sensor de renivelación del área de la puerta FL1, abajo renivelación del área de la puerta sensor FL2, y abajo arrasamiento sensor. Por favor instalar él por secuencia o las direcciones lo harán ser inversión.

En el condición de en el sitio solicitud, Si hay es solo uno puerta área sensor señal, usuario necesidades para poner en corto el FL1 y FL2, y el arriba/abajo señales de renivelación son tomado para el mismo uno.

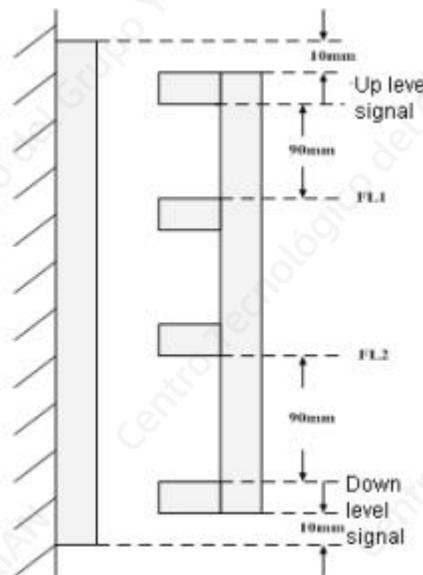


Figura 3-34 Arriba/Abajo Instalación del sensor del área de la puerta para renivelar

#### 6) Especificación de configuración

de parámetros Diferentes

aplicaciones in situ:

- 4 in situ sensor señales, a saber el arriba arrasamiento señal, arriba renivelación puerta área señal entrada (FL1), abajo Señal de renivelación del área de la puerta aporte (FL2), abajo arrasamiento.

Desecho método: el X 1, X 2 eso el arrasamiento señales conectar a el NICEC 3000 sistema de control , el arriba Señal de renivelación del área de la puerta entrada a FL1, el abajo renivelación puerta área señales aporte a FL2, y ellos son todo NO ajustes, Si el in situ sensor es CAROLINA DEL NORTE configuración, por favor usar el medio relé para cambiar a NO Introduciendo. Cuando el ascensor arriba correr, detectar el arriba arrasamiento señal, FL1 y FL2 señales, y procesado por el LINDO 3000 sistema a darse cuenta el avanzado puerta- apertura; lo mismo para la parte inferior correr.

Configuración de códigos de función relativos :

NICE3000	E/S	Ajuste de parámetros
F5-02	X2	03
F5-08	X8	22
F5-30	Año 3	03

En la aplicación con Sistema NICE 3000, respectivamente como el usuario' s manual , colocar el F5-02 como 03 puerta área NO introduciendo, F5-08 como 22 avanzado puerta abierta retroalimentación de salida NO Entrada, F5-30 como 3 contactores de apertura de puerta avanzados Salida.

- b) 3 in situ sensor señales, a saber el arriba arrasamiento señal, puerta área señal , abajo arrasamiento señal.

Desecho método : el X 1 y X 3 eso el arrasamiento señal conectar a el LINDO 3000 sistema de control , romper el puerta área señal y el X2, y conectar el puerta área señal a el FL1 y FL2, eso medio conectar ambos FL1 y FL2 a puerta área señal. Si el puerta área señal es CAROLINA DEL NORTE introduciendo, por favor utilizar el relé para cambiar a NO Introduciendo. Cuando el ascensor es arriba correr, detectar afuera el arriba arrasamiento señal y el FL1 y FL2 son todo válido, el avanzado función de apertura de puerta se opera. La carrera descendente es lo mismo Códigos de función configuración :

NICE3000	E/S	Ajuste de parámetros
F5-02	X2	03
F5-08	X8	22
F5-30	Año 3	03

En la aplicación con Sistema NICE 3000, respectivamente como el usuario' s manual , colocar el F5-02 como 03 puerta área NO introduciendo, F5-08 como 22 avanzado puerta abierta retroalimentación de salida NO introduciendo, y F5-30 como 3 contactores avanzados de apertura de puertas salida Observación:

En la aplicación real, los usuarios pueden elegir cualquier E/S función códigos por parámetro configuración

En el esquema 2, corto el FL1 y FL2 a prueba (necesidad el profesional monitor). Considerando la seguridad, las 2 señales del área de la puerta de renivelación son recomendado a asegurar el liso correr del sistema.

### 3.6 Voz aterrizaje informe (CHM)

#### 1) Cableado

Los terminales de 4PIN son 24 V , MOD+ , MOD- , COM.

24 voltios pin conectar a 24 V CC potencia +, COM Conectarse a corriente continua 24 V fuerza -.

MOD+ , MOD- son el positivo/negativo de la comunicación 485 diferencial de interfaz señal.

El reportero de voz estará listo para trabajar después de la correcto alambrado como arriba introducción.

## 2) Configuración de parámetros

Los tres Los botones son

DIVERSIÓN 、 + 、 - . Tabla de parámetros configurables:

De serie No.	Función	Referencia	Por defecto	Especificación
1	Idioma seleccionar	Chino, Inglés, Chino/Inglés	Chino	
2	Fondo selección de música	1 ~ 10	1	
3	Volumen de la música	1 ~ 16	12	1: silenciar 16 : Máx. volumen
4	Voz informe volumen	1 ~ 16	12	1: silencio 16 : Máx. volumen

Configuración de parámetros proceso: (predeterminado para ingresar a la ejecución) modo después el fuerza aplicado y zumbido por 3 veces, usuario poder funcionar configuración)

Primero, presione Tecla DIVERSIÓN, el reportero función de aviso 1 — “ reportero r selección de idioma ”

Entonces colocar el parámetros por prensado “ + ” o “ - ”, y el reportero voluntad informe el seleccionar parámetro – chino, Inglés , o chino/inglés

En último, por prensado ” DIVERTIDO ” llave, el anunciador voluntad ahorrar el parámetro r y inmediato el próximo función – “ fondo música seleccionado ”

Sucesivamente, cada tiempo usuario prensado el ” DIVERTIDO ” llave , el sistema voluntad ahorrar actual parámetro y solicitar la siguiente función . Cuando el último parámetro tiene estado colocar, Presione “ DIVERSIÓN ” , el El reportero lo hará inmediato” ahorrar el configuración, entrar en el correr modo” , el El reportero lo hará atrás a correr modo.

Cuando en el Correr modo, solo por prensado ” DIVERTIDO ” llave poder colocar el parámetro de nuevo, durante configuración el sistema voluntad dar No respuesta a el reportando dominio , y el sistema voluntad guardar automáticamente el parámetros y volver a correr modo después 10 segundos no operación cuando hay no hay voz informando, al mismo tiempo aparece el mensaje ” guardar la configuración, ingresar el correr modo ” .

Cuando colocar el ” fondo música seleccionar ” parámetro , después prensado el “ + ” o “ - ” , aparte de el reportando de parámetro valor “ 1~10 ” , el sistema voluntad también jugar el antecedentes relevantes música. Antes el música tiene terminado, el sistema voluntad no comenzar el 10 segundos con el tiempo operación, pero puede ser responder a cualquier Presionando para terminar el música y establecer el parámetro.

Cuando colocar el " fondo música volumen " y " estación reportando volumen " parámetros , después prensado el " + " o " - " , aparte de el reportando de parámetro valor " 1 ~ 10 " , el sistema voluntad también jugar el importante fondo música o el reportando voz. Antes el música tiene terminado, el sistema voluntad no comenzar el 10 segundos con el tiempo operación, pero poder ser responder a cualquier prensado

#### Configuración avanzada

Para el Operaciones eso cambiando el reportando contenido, saludos, publicidad mensaje o alguno especial configuración a diferente pisos, el DAKOTA DEL SUR tarjeta en el reportero necesidad a ser llevar fuera a cambiar documento pertinente. El texto de ilustración es listado en el DAKOTA DEL SUR tarjeta - " avanzado configuración descripción de la operación " .

### 3.7 Sensor de pesaje (LDB)

Parámetros técnicos del sensor de pesaje		
Voltaje de funcionamiento del sistema		CC 24 V ± 15 %
Mejor distancia efectiva		15~30 mm (La especificación se refiere a cuadro 9-10)
Distancia mínima con plena carga		La especificación de 15 mm se refiere a gráfico 9-10)
La mejor distancia efectiva con No carga		25 mm (La especificación se refiere a cuadro 9-10)
cableado de conexión del sensor	Rojo línea	+24 V
	Negro línea	0 V
	marrón línea	Cableado de señal de 0 a 10 V

Parámetros técnicos del sensor de pesaje		
tamaño	Diámetro	24 mm
	Altura	87 mm

Usuarios poder elegir a equipar peso junta (MCTC-LDB-A) para siempre que el sistema con las señales de luz carga, lleno -carga y sobrecarga y completo a compensar cosa análoga peso, con el fin de mejorar la estabilidad del ascensor correr.

Instalación Modo:

Él's Recomendado para ser instalado En el parte inferior del coche.

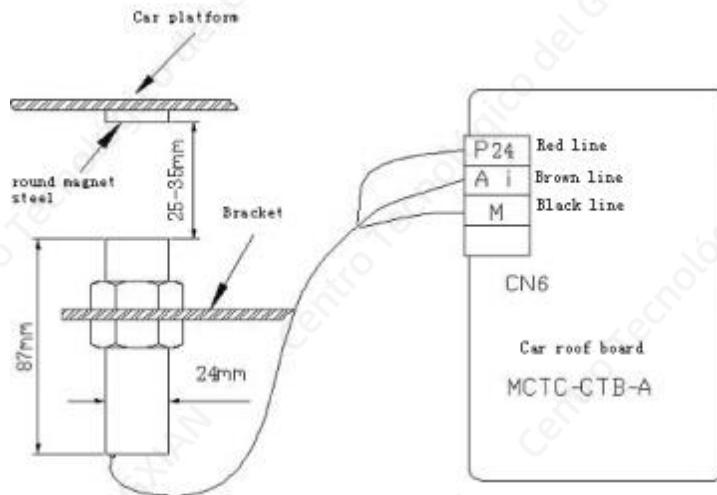


Figura 3-35 Esquema de instalación del transductor de pesaje (transductor conectado al techo del coche junta)

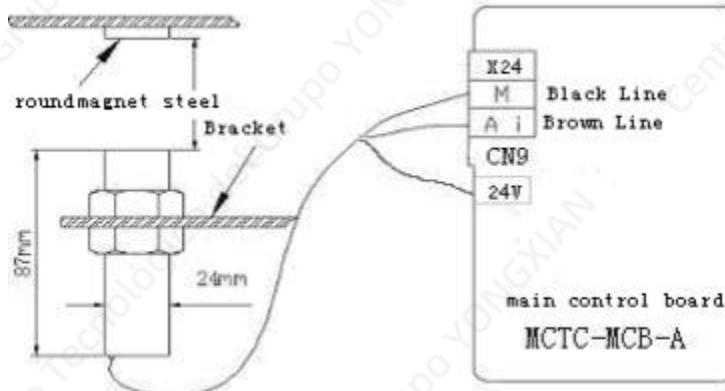


Figura 3-36 Esquema de instalación del transductor de pesaje (transductor conectado al principal control junta)

Atención elementos:

El instalación La posición debería estar cerca de la medio de la jaula del coche como posible como él poder .

El cuadrado porcelana acero con pegado papel esta funcionando superficie, y él debería ser opuesto al transductor.

Si hay ' s No hay salida de voltaje después de la instalación, intente cambiar el polaridad del cuadrado acero porcelánico.

3.7.1 El relación cuadro entre el distancia (mm) desde arriba de el peso transductor a la plaza acero porcelánico y transductor Voltaje de salida (V) :

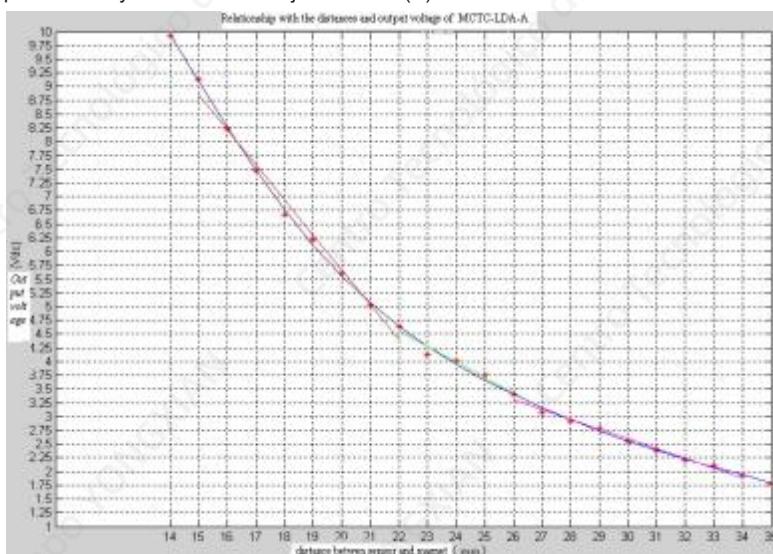


Figura 3-37 Sensor de pesaje Voltaje de salida

Usuario poder elegir el mejor instalar distancia de acuerdo a a el auto jaula ' s deformación por compresión de sin carga a carga completa y elige el máximo distancia desde él.

Para ejemplo : Si uno cliente ' s compresión deformación es 5 milímetros , el usuario poder analizar de acuerdo a Gráfico 9-7-3: 1、 Si el distancia de No carga es 21 mm, y el sensor' s o salida Voltaje es 5,25 V, cuando el distancia de lleno carga es 16 mm, sensor ' s salida Voltaje voluntad ser 8,25 V, y el cambiar de el Voltaje de No carga a lleno carga es 3V. 2、 Si el distancia de No carga es 35 mm, y el sensor' s Poniendo Voltaje es 1,75 V, cuando el distancia de lleno carga es 30 mm, sensor El voltaje de salida será ser 2,5 V, y el cambiar del voltaje de No carga a lleno carga es 0,75 V. A través de la análisis de ① y ② nosotros poder concluir que el resolución racionar de ① es 4 veces mayor que la de ② . Obviamente el más alto resolución racionar es el mejor va a ser.

### 3.8 ES DECIR módulo Aplicado a las condiciones de avería del ascensor MCTC-IE-A

MCTC-IE-A -GSM mensaje módulo es aplicado a el averías del ascensor condición, el Placa MCTC-IE-A colecciona el error información y envía a inmediato mensaje a el fijo Teléfono móvil Para recordar el ascensor manteniendo técnico acerca de el error condición, y asegurar el Mantenimiento oportuno del ascensor .

#### 1) Medición diagrama

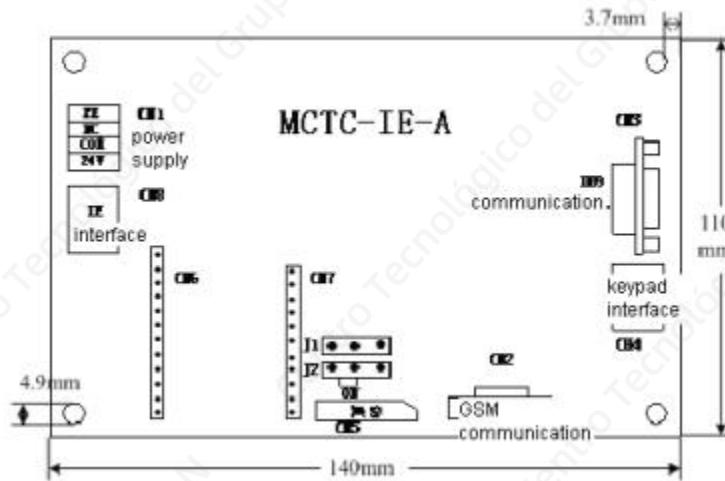


Figura 3-38 Montaje medición de MCTC-IE-A

Observación: GSM módulo es necesario cuando montaje del MCTC-IE-A , por lo que el total altura Mide 35 mm.

#### 2) Usando método

El función de MCTC-IE-A-GSM es cuando el ascensor error ocurrió o cambiar de uno error a otro, el Error de consulta MCTC -IE-A información a principal junta por comunicación, entonces enviar el error información mensaje a el Teléfono móvil después el ES DECIR junta coleccionado el Información de error .

##### a) Número de teléfono celular configuración

El mensaje eso usuario ' s Teléfono móvil recibió poder no ser automáticamente salvado, y usuario poder ahorrar el falla mensaje a mano si necesario . El Teléfono móvil número poder ser colocar por el teclado introduciendo y el Los datos numéricos se almacenarán en el 24LCO8 chip.

Almacenamiento método :

F0-00 : teléfono celular número 1

~ 4 poco ; F0-01 : teléfono

celular número 5 ~ 8 poco ;

F0-02 : teléfono celular número 9 ~ 11 bit , último pantalla de bits “ E”, necesidad sin configuración ;

Por ejemplo: Si un teléfono El número es 13912614479 , el Los ajustes de los parámetros son los siguientes :

F0-00 :

1391 F0-01

: 2614

F0-02 : 479E , “ E ” Es el valor predeterminado de fábrica , no necesita configuración ;

b) cableado

Se necesitan 3 terminales para GSM módulo :

CN1

Terminal de alimentación, 1 juego de 24 V fuente de alimentación , Educación Física y CAROLINA DEL NORTE necesidad sin cableado;

CH4

El interfaz de ajuste El teclado establece el número por el ajuste teclado.

CN3

Terminal de comunicación MCTC-MCB-A, conecte este terminal y el CN2 en el control tablero por a comunicación cable , y el cable es fábrica configurado . 2 patas en el bien lado de J 9 debería ser breve;

Se necesitan otros terminales sin cableado :

selección de puentes

Allá son 2 saltadores en el MCTC-IE-A-GSM junta, y el 2 debería todo corto a el izquierda lado cuando se utiliza. Por favor, consulte la medida. gráfico – corto el 2 puentes a “ ON” lado.

otra configuración

- El usuario debe agregar a general Tarjeta SIM tarjeta en el módulo
- El terminal CN2 del MCTC-IE-A se comunica con el J1 de GSM, es fábrica por defecto.

## componentes opcionales

### 3.9.1 Panel de operación y comunicación cable (OPR , OPL)

Operación panel (OPR): MCTC-OPR-A.

Cable de comunicación (OPL): MCTC- OPL0150, 0150 significa 15 m de

longitud. Cable de conexión: MCTC- CCL0150, 0150 significa 15m de

longitud.

Si usuarios necesidad panel emparejado cable, ellos poder elegir el alcance de cable con longitud 2 metros, 5 metros, 15 m, 30 m, 50 m, y 100 metros.

### 3.9.2 Otros

A coordinar con el usar de LINDO 3000 sistema, Suzhou Monarca Control Tecnología Corporación, Limitado. proporciona otro accesorios semejante como grupo control junta (MCTC-GCB-A), corto control de mensajes junta ( MCTC - IE -A), PDA ajustando máquina ( MCTC - PDA -A), De serie transfiriendo Paralelo control junta (MCTC- HPB-A), Residencial comunidad escucha interfaz placa (MCTC-BMS-A) y etc. Si usted Si necesita alguno de ellos, póngase en contacto con nosotros. el suministro



# 4

---

## Instalación y cableado

## Capítulo 4 Instalación y cableado

### 4.1 Configuración del sistema Introducción

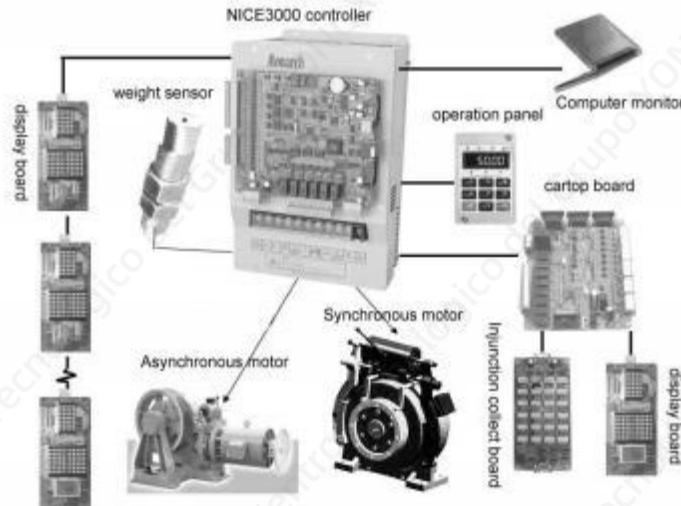


Figura 4-1 Configuración del sistema Diagrama

### 4.2 Mecánico Instalación

Tamaño de instalación del controlador NICE 3000 Requisitos:

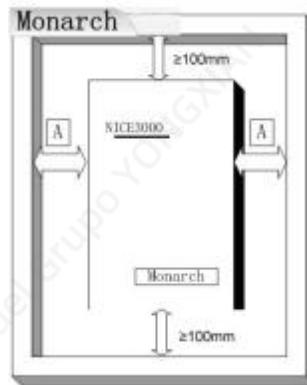


Figura 4-2 Tamaño de la instalación del controlador requisitos El unidad en el gráfico es mm.

A debe ser mayor a 50 mm para el controlador de 22kW o arriba.

## 4.3 Eléctrico Instalación y cableado

### 4.3.1 uso de Externo Dispositivo

Dispositivo	Posición	Función
Interruptor de aire	Parte delantera de aporte circuito	Cortar el poder y proporcionar breve protección.
contactor seguro	entre interruptor de aire y controlador	Encender/apagar el controlador; controlado por seguro circuito.
C.A. aporte reactor	Entrada del controlador lado	mejorando aporte factor de potencia ; eliminar alta frecuencia ola humorística en lado de entrada; eliminar corriente desequilibrio debido a aporte desequilibrio de fase;
corriente continua reactor	estándar interno	mejorando aporte factor de potencia ; eliminar alta frecuencia ola humorística en lado de entrada; eliminar corriente desequilibrio debido a aporte desequilibrio de fase;
Salida de CA reactor	Entre el controlador y motor, y cerca controlador	Si la distancia entre el controlador del vector y el motor es más largo que 100 metros, él es Recomendado para instalar el Salida de CA reactor.

### Selección de Externos Dispositivo

Tipo	Vacante ( MCCB ) ( A )	Contactor ( A )	Aporte lado principal circuito dirigir ( m m <sup>2</sup> )	Producción lado principal circuito dirigir ( m m <sup>2</sup> )	Control circuito dirigir ( m m <sup>2</sup> )	Toma de tierra ( mm <sup>2</sup> )
NICE-LA/B-2002	20	16	4	4	1	4
NICE-LA/B-2003	32	25	6	4	1	4
NICE-LA/B-4002	16	10	4	4	1	4
NICE-LA/B-4003	25	16	4	4	1	4
NICE-LA/B-4005	32	25	4	4	1	4
NICE-LA/B-4007	40	32	6	6	1	4
NICE-LA/B-4011	63	40	6	6	1	4
NICE-LA/B-4015	63	40	6	6	1	4
NICE-LA/B-4018	100	63	10	10	1	4
NICE-LA/B-4022	100	63	10	10	1	4
NICE-LA/B-4030	125	100	16	16	1	4
NICE-LA/B-4037	160	100	16	16	1	4
NICE-LA/B-4045	200	125	25	25	1	4

### DBR

El siguiente tipos de LINDO 3000 integrado controlador tener estado equipado con freno unidad interior con fuerza No más que 30KW. Usuario solo necesita externamente conectar

freno resistencia . Para aquellos tipos superiores a 30KW, él necesidades freno unidad t y freno resistencia.

Tipo	Configuración del freno resistencia	Freno unidad
MCTC- DBR-4001	300 W ,200 $\Omega$	Equipamiento estándar
MCTC- DBR-4002	600 W ,220 $\Omega$	
MCTC- DBR-4003	1100W ,130 $\Omega$	
MCTC- DBR-4005	1600W ,90 $\Omega$	
MCTC- DBR-4007	2500W ,65 $\Omega$	
MCTC- DBR-4011	3500W ,43 $\Omega$	
MCTC- DBR-4015	4500W ,32 $\Omega$	
MCTC- DBR-4018	5500W ,25 $\Omega$	
MCTC- DBR-4022	6500W ,22 $\Omega$	
MCTC- DBR-4030	9000W ,16 $\Omega$	
MCTC- DBR-4037	11000W ,13 $\Omega$	Equipo externo
MCTC- DBR-4045	13500W ,10 $\Omega$	
MCTC- DBR-4055	16500W ,9 $\Omega$	

#### 4.3.2 cableado eléctrico

Eléctrico alambrado incluir tres regiones : Controlador principal circuito, principal control junta alambrado y cableado del codificador.

##### 1) Conexión del circuito principal y función terminal

###### a) circuito principal:

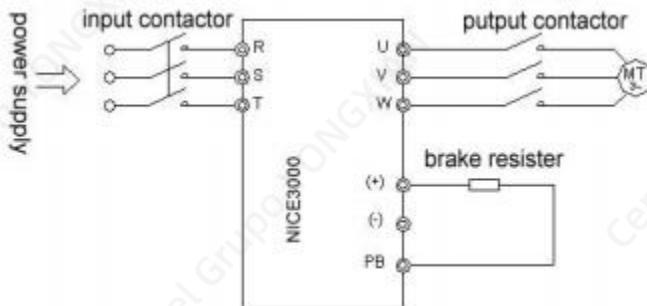


Figura 4-3 Cableado del circuito principal

###### b) Función terminal :

Terminal	Nombre	Instrucción
R , S , T	trifásico entrada de potencia Terminal	Conectar trifásico CA 380 V

(+) 、 (-)	Positivo y negativo terminales de corriente continua autobús	Compartido corriente continua autobús Entrada, para controlador por encima de 3,7 kW, ellos son para freno unidad
-----------	--------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

Terminal	Nombre	Instrucción
P(+) 、 PB	Terminales para freno resistir o	Para controladores por debajo de 30k W (incluidos 30kW) ellos son para freno unidad
U , V , W	terminal de salida del controlador	Coneectar trifásico motor
Educación física	Terminal para puesta a tierra	Terminal de puesta a tierra

Nota:

- ☒ Selecione el recomendado resistencia según forma de selección de resistencia de freno ' s tipo.
- ☒ Conexión a tierra o cortocircuito del circuito de salida del controlador es absolutamente no permitido.
- ☒ Controlador producción cables de Tú , V y O debería ser en metal tubo con puesta a tierra , y dividido o vertical con cables de circuito de control.
- ☒ Si el cables entre el motor y el controlador son también largo, eléctrico la resonancia puede ocurrir pendiente a el repartido capacidad, cual puede resultado en perjudicial el aislamiento del motor o una gran corriente de fuga que hacer el controlador ir en protector estado.
- ☒ Toma de tierra Terminal debe ser conectar ed a tierra seguramente, el toma de tierra cable debería ser grueso y corto, el cable de tierra recomendado debería ser especial amarillo verdoso cable por encima de 4 mm<sup>2</sup> con varios núcleos de cobre. Y el toma de tierra resistencia deber ser menos que 4 Ω . Hacer No compartir el Educación Física y neutral línea de la suministro principal.

Cableado de la placa de control principal MCTC-MCB-A instrucción

a) Placa de control principal MCTC-MCB-A instalación ubicación:

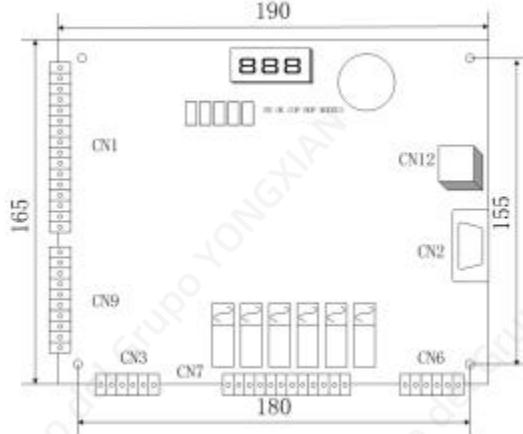


Gráfico 4-4 Placa de control principal MCTC-MCB-A Dimensión

b) luz indicadora instrucción de MCB:

Terminal	Nombre	Instrucción
Sala de emergencias	Error indicador	Cuando hay error, Sala de emergencias luz indicadora n (rojo)
DE ACUERDO	DE ACUERDO indicador	cuando No hay error, OK el indicador se ilumina (verde)

Terminal	Nombre	Instrucción
POLICÍA	Comunicación del CTB indicador	Cuando la comunicación es buena entre MCB y Indicador CTB, COP aligerar (verde)
BRINCAR	Llamada de sala indicador	Cuando la comunicación es buena entre MCB y HCB, El indicador HOP se ilumina (verde)
MODBUS	Paralelo indicador	El comunicación paralela es normal (verde)
X1 ~ X24	Señal de entrada indicador	cuando es externo aporte, indicador iluminado (verde)
Y1 ~ Y6	Señal de salida indicador	Cuando hay salida de señal, indicador aligerar (verde)

c) terminal lista :

d	X1	X8	X15
o	X2	X9	X16
n	X3	X10	
o	X4	X11	
rt	X5	X12	
	X6	X13	
	X7	X14	
			C N 9

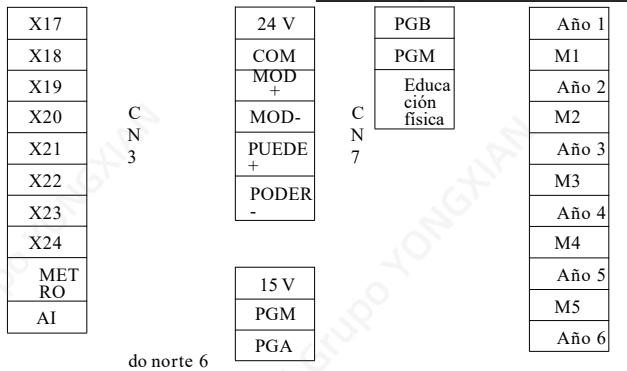
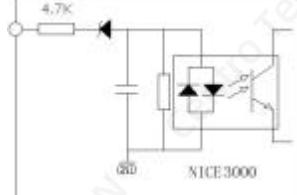


Gráfico 4-5 Terminal MCTC-MCB-A Definición

d) Conecte el CN1 y CN9 Instrucción :

Terminal	Nombre	Instrucción
X1 ~ X24	señal digital aporte selección de funciones	<p>1. aislamiento del fotoacoplador aporte 2.resistencia de entrada :4.7 K 3. Rango de voltaje de entrada : 10 ~ 30 V 4.corriente de entrada límite : 5 mA</p>  <p>función terminal decidida por F5-01~F5-24</p>

Terminal	Nombre	Instrucción
Ai	simular entrada Terminal	Terminal para entrada de simulación, -1 0~10 V, para pesaje dispositivo
METRO	corriente continua 0 V fuerza	

e) Enchufe CN3 Instrucción :

Terminal	Nombre	Instrucción
24 V	Externo 24 V CC aporte	Proporcionar MCTC-MCB-A con DC24V, para circuito de entrada, salida y circuito de comunicación
COM		
MOD+	Comunicación Modbus Terminal	Placa de control de pantalla Serial seña de comunicación comentario. Se recomienda STP.
MOD-		
CAN+	Bus CAN comunicación Terminal	Se utiliza para la comunicación CAN entre MCTC- MCB-A y MCTC-CTB-A. Se recomienda STP.
PODER-		

f) Enchufe CN7 instrucción:

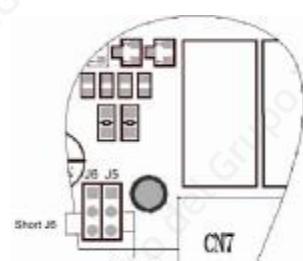
Terminal	Nombre	Instrucción
Y1~M1 Y2~M2 Y3~M3 Y4~M4 Y5~M5 Y6~M6	función de salida de relé selección	El relé salidas de contacto normalmente abiertas 5A, 250 VCA y código de función correspondiente es decided by F5-26 F5-31.

g) Enchufe el codificador CN6 r terminal de interfaz Instrucción :

Terminal	Nombre	Instrucción
15 V	Salida DC15V	Proporcionar DC15 V para codificador, adecuado para salida push-pull incremental o incremental colector p lough producción.
PGM		
PGA	codificación legumbres aporte A fase	Codificación incremental entrada de señal de pulso, señal divisoria de frecuencia aporte Una fase y B fase en Motor IP, Tipo MCTC -PG-B. El sistema mostrará la falla del codificador. si A fase y B La fase está mal conectada.
PGB		
PGM	CC 15 0 V Terminal	Terminal de puesta a tierra MCTC-PG-B
Educación física	Terminal de puesta a tierra	Capa de protección del cable del codificador

Y CN12 es interfaz para operación panel, CN2 es Interfaz para monitor de computadora.

h) puente J 5 , J6 instrucción ( Excepto para VERA , VER B , VER C )

Terminal	Nombre	Instrucción
JP5	Comunicación CAN resistencia de adaptación saltador	Corto J5, de llamada interna se activará ser conectado con lo interno resistencia
J6	Llamado externo pareo saltador de resistencia	 Cortocircuito J6, circuito de comunicación de llamada externa. ser conectado con lo interno resistencia.

3) MCTC-MCB-B cableado eléctrico de la placa de control principal instrucción

MCTC-MCB-B tiene todas las funciones de MCTC-MCB-A y cambios en el hardware ' s estructura. Mientras tanto Añade una ranura J12 con 28 agujeros a coincidir con el uso de Para todos los públicos tarjeta PG-D y Clasificación PG-E. El específico La instrucción será ser introducido en PG-D y Clasificación PG-E.

a) Control principal junta Tamaño de la instalación:

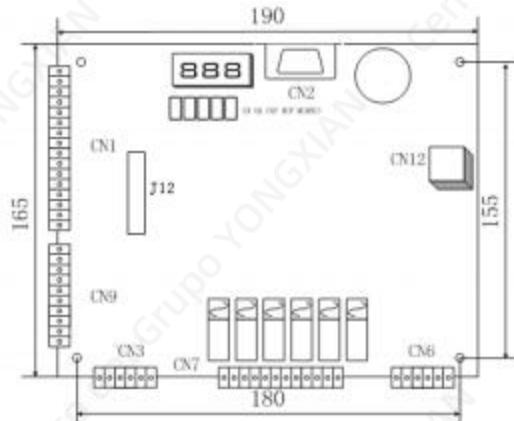


Gráfico 4-6 Tamaño de instalación de la placa de control principal de MCTC-MCB-B

El principal control junta ' s indicador, Terminal interfaz, y usar de MCTC-MCB-B es el Lo mismo que el de MCTC-MCB-A y puede referirse a la instrucción libro de MCTC-MCB-A.

MCTC-MCB-B es el avanzado producto de MCTC-MCB-A y reemplazará él.

## 4) Cableado del codificador

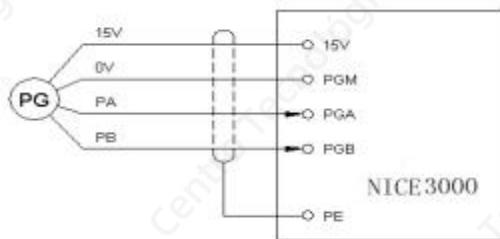
a) Siguiendo Los artículos deben ser observó en cableado del codificador:

- El cable PG debe ser colocados por separado y mantener distancia del circuito de control y conductor circuito y prohibido ponerlos en paralelo .
- Cable PG debería ser cable de protección, y blindaje La capa debe Conectarse a Educación física cerca controlador. (Para evitar ser molestado, solo una terminal se conecta a suelo.)
- Para todos los públicos cable debería ser tirado en tubo por separado, y metal corteza debería ser conectado a credibilidad del terreno.

b) Conexión del codificador como sigue:

Conexión del codificador de salida push-pull incremental y abierto salida del colector.

MCTC-MCB-A/B autoequipado con empujar-tirar orden de codificación transconexión circuito. Es conexión es como Sigue:



salida push-pull incremental y arado salida del colector codificador

c) Tipo U, V, O cableado del codificador electrónico

Para tipo UVW codificador, el controlador de el principal control junta con el tipo MCTC-MCB-A necesidades a equipar con Para todos los públicos conexión tarjeta MCTC-PG-B; el controlador del principal control junta con el tipo MCTC-MCB-B necesidades a equipar con Para todos los públicos conexión tarjeta MCTC-PG-B y Necesita estar equipado con MCTC-PG-D a través de la ranura J12 en el control principal junta.

Terminal Instrucciones de la tarjeta MCTC-P GB

Allá son 15 usuario conexión terminales y 16 alfiler interfaces con dos pauta, referente al gráfico 3-8. VCC y Tierra suministrar el codificador con trabajar fuerza ; A+ , A- B + , B- , U+ , U- , V+ , V- , W+ , W- son codificador's señal ingresando Terminal; COM, FUERA-A, OU TB son frecuencia división señal salida terminales ; 16 alfiler interfaces conectar a el abajo placa de accionamiento del controlador.

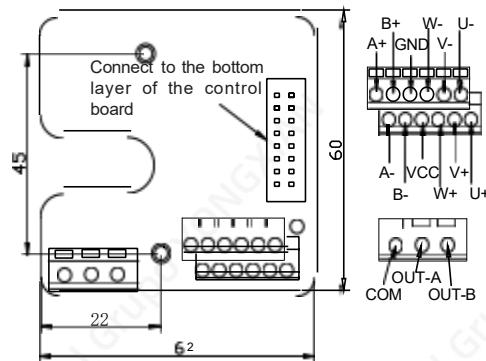


Gráfico 4-8 Boceto de MCTC-PG-B

## ▣ Dados de la técnica MCTC-PG-B

	Función	Respondien do velocidad	Produc ci ón impedanci a	Produ cci ón actual	Frecuencia división rango
VCC , GND	Potencia del codificador suministrador	---	Alrededor de 300 $\Omega$	300 mA	---
A+ , B+ , A- , B- , U+ , V+ , W+ , U- , V- , W-	Señal del codificador aporte	0 ~ 80 kHz	---	---	---
FUERA-A , SALIDA-B , COM	Frecuencia resultado de la división	0 ~ 80 kHz	Alrededor de 300 $\Omega$	100 mA	1

## ▣ El cableado de MCTC-PG-B y El codificador UVW es mostrado como sigue:

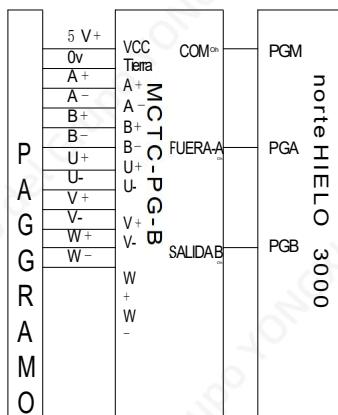


Figura 4-9 MCTC-PG-B con anillo

□ Apariencia e instalación del MCTC-PG-E

MCTC-PG-E es instalado en el principal control junta a través de J1 (Dos líneas de 28 enchufes), y conectado con Codificador SIN/COS a través de CN1 interfaz. La apariencia y instalación tamaño están en lo siguiente Gráfico 4-10:

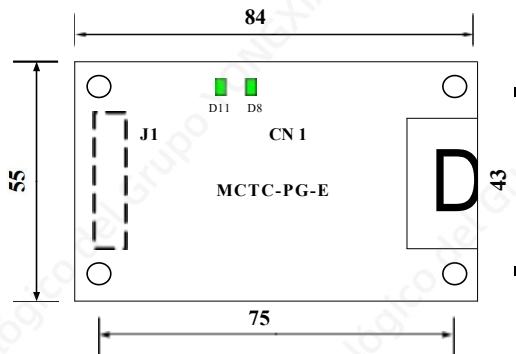
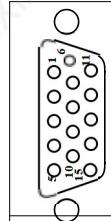


Figura 4-10 Apariencia y tamaño de MCTC-PG-E

□ Cableado MCTC-PG-E instrucción

El CN1 Terminal de MCTC-PG-E es conectado con SI N/COS codificador con Tipo D 15 Conector de pinos (DB15). El significado de cada uno El pin del conector es el siguiente Sigue:

Tipo de PG trans-tarjeta de conexión	El significado de DB15's cada alfiler	Codificador adecuado
MCTC-PG-E	 1: B- 2: Carolina del Norte 3: Z+ 4: Z- 5: A+ 6: A - 7: COM 8: B+ 9: VCC 10: C+ 11: C- 12: D+ 13: D- 14: NC 15: NC	Codificador SIN/COS

□ Instrucción del MCTC-PG-E indicador :

Tipo de PG trans-tarjeta de conexión	Número	Descripción de la función
MCTC-PG-E	D8	Señal diferencial B+/B- indicador, parpadea mientras está en funcionamiento
	D11	Indicador de señal diferencial A+/A-, parpadea durante el funcionamiento

# 5

## Tabla de parámetros de función

---

# Capítulo 5 Tablas de parámetros de función

## 5.1 Función parámetros Indicación

1) Su función Los parámetros se clasifican en 17 grupos. Cada función grupo tiene varias funciones códigos. La función código adopta el 3º nivel menú en el forma de F X -XX. En el manual él medio Código de función n.º XX en el grupo X. Para ejemplo, “ F 8-08 ” medio N°8 código de función en grupo F8.

En orden a hacer él conveniente para función código configuración , cuando conductible operación mediante operación panel, el función grupo número corresponde a el primero nivel menú, el código de función el número corresponde al segundo nivel menú y código de función parámetros corresponder al tercero nivel yo ahora.

### 2) Contenidos del función tablas:

En columna 1, “ Función código ” medio el código para el función parámetro grupo y el parámetro; “ Nombre ” en columna 2 medio el completo nombre de el función parámetro; “ Configuración rango ” en columna 3 medio el válido parámetro configuración rango , mostrando en el LED indicador de operación panel; “ Mínimo. Unidad ” en columna 4 medio el mínimo unidad de el parámetro configuración ; “ Por defecto ” en columna 5 medio el original por defecto ; “ Modificación ” en columna 6 medio el modificación atributos de el parámetros (es decir. si a permitir la modificación y la modificación requisitos ) :

’☆’ : el parámetro puede ser modificado mientras que el NICE3000 es correr o detenerse; ’★’ : el parámetro puede no ser modificado mientras que el NICE3000 es correr ;

’●’ : él es en realidad mesurado grabado parámetro, que no puede ser modificar ;

(El sistema tiene ya colocar el modificación atributos de el parámetro s a prevenir el el usuario realice modificaciones incorrectas en el parámetro.)

3) “ Predeterminado ” medio el numérico valor después de la función código parámetro es refrescado cuando recuperante el por defecto parámetro; pero el actual mesurado valor o grabado El valor será no ser refrescado.

4) El controlador proporciona un código de función con contraseña. protección a proteger los parámetros de manera más efectiva (Detallado en Sector 4. 2.4 de Capítulo 4).

## 5.2 Función Tablas de parámetros

### 5.2.1 Grupos de Función Parámetros

Prensa ARRIBA / ABAJO botón después prensado “ PRG ” , todo el primero nivel menú desplegado son los grupos de funciones. Los detalles son los siguientes:

F0——Parámetros básicos	F9——Tiempo parámetros
F1——Parámetros del motor	FA——Parámetros de configuración del teclado
F2——Parámetros de control vectorial	FB——Parámetros de la función de la puerta
F3——Parámetros de control de ejecución	FC——Parámetros de la función de protección
F4——Parámetros del piso	FD——parámetros de comunicación
F5——Función del terminal parámetros	FE—— Parámetros de configuración de la función de elevación
F6——Levantamiento básico parámetros	FF——Parámetros de fábrica
F7——Función de prueba parámetros	FP——Parámetros de usuario
F8——Reforzar parámetros de función	

### 5.2.2 Tablas de parámetros

Función Código	Nombre	Configuración Rango	Mín. Unidad	Por defecto	Modificaración
F0 Básico Parámetros					
F0-00	Control modos	0: Control vectorial sin sensor de velocidad (SVC) 1: Control vectorial (VC) con sensor de velocidad	1	1	★
F0-01	Dominio fuente selección	0: En funcionamiento canal de comando del panel 1: Control de distancia	1	1	★
F0-02	Operante panel velocidad	0,050 ~ F0-04	0,001 m/s	0,050 m/s	☆
F0-03	Ascensor Máx. velocidad de carrera	0,250 ~ F0-04	0,001 m/s	1.600 m/s	★
F0-04	Ascensor calificado velocidad	0,250 ~ 4,000 m/s	0,001 m/s	1.600 m/s	★
F0-05	Elevar calificado carga	300 ~ 9999 kilogramo	1 kilogramo	1000 kilogramo	★
F0-06	Frecuencia máxima	20,00 Hz ~ 99,00 Hz	0,01 Hz	50,00 Hz	★
F0-07	Transpotador frecuencia	0,5 ~ 16,0 kHz	0,1 kHz	6 kHz	☆

F1 Parámetros del motor						
F1-00	Tipo de codificador selección	0: SENO/COSO incremento (ERN 1387) 1: UVW incremento	1	1	★	
F1-01	Calificado fuerza	1,1 ~ 75,0 kW	0,1 kW	Dependiente en el modelo	★	
F1-02	Tensión nominal	0 ~ 440 V	1 V	380 V	★	
F1-03	Corriente nominal	0,00 ~ 655,00 A	0,01 A	Dependiente en el modelo	★	
F1-04	Calificación frecuencia	0,00 ~ 99,00 Hz	0,01 Hz	50,00 Hz	★	
F1-05	Calificado rotación velocidad	0 ~ 3000 rpm	1 rpm	1460 rpm	★	

Función Código	Nombre	Configuración Rango	Mín. Unidad	Por defecto	Modificar cación
F1-06	Resistencia del estator (Asincrónico motor) Codificador original angle (Sincrónico motor)	0.000 ~ 30.000 Ω 0 ~ 359,9	0.001 Ω 0.1 °	Dependiente en el modelo	★
F1-07	Rotor resistencia Eliminación de potencia ángulo (sincronización)	0,000 ~ 30,000 Ω 0-359,9	0.001 Ω 0.1	Dependiente en el modelo	★
F1-08	Fuga inductance (Asynchronous motor) Conexión de cables (Sincrónico motor)	0,00 ~ 300,00 mH 0~15	0,01 mH 0.01	Dependiente en el modelo	★
F1-09	Mutual inductancia Muestreo de ADCdelay function(sync)	0,1 ~ 3000,0 mH 0,00-40,00	0,1 mH 0.00	Dependiente en el modelo	★
F1-10	Corriente sin carga Prueba del codificador selección(sincronización motor)	0,01 ~ 300,00 A 0~31	0,01 A 01	Dependiente en el modelo	★

**Función tablas de parámetros**


F1-11	Ajuste automático selección	0: Sin operación 1: puesta a punto del motor con carga 2: puesta a punto del motor sin carga 3: autoajuste del eje	1	0	★
F1-12	Codificador legumbres número por rotación	0 ~ 10000	1	1024	★
F1-13	Error de codificación escucha veces	0,0 ~ 10,0 s Menos que 1s, función de monitoreo no válido	0,1 s	2,1 segundos	★
Control vectorial F2 Parámetros					
F2-00	Proporcional ganar 1 de velocidad bucle	0 ~ 100	1	40	☆
F2-01	Tiempo de integración 1 de velocidad bucle	0,01 ~ 10,00 s	0,01 s	0.60S	☆
F2-02	Traspuesta frecuencia 1	0,00 ~ F2-05	0,01 Hz	2,00 Hz	☆
F2-03	Proporcional ganancia 2 de velocidad bucle	0 ~ 100	1	35	☆
F2-04	Tiempo de integración 2 de velocidad bucle	0,01 ~ 10,00 s	0,01 s	0,80 s	☆
F2-05	Traspuesta frecuencia 2	F2-02 ~ F0-06	0,01 Hz	5,00 Hz	☆
F2-06	Proporcional ganancia de corriente bucle	10 ~ 500	1	60	☆
F2-07	Ganancia integral de actual bucle	10 ~ 500	1	30	☆
F2-08	Superior límite de esfuerzo de torsión	0,0 ~ 200,0%	0,1%	150.0%	☆

Función Código	Nombre	Configuración Rango	Mín. Unidad	Por defecto	Modificar cación
F2-10	Elevar Correr dirección	0:misma dirección 1:reverso dirección de carrera, contrarrestar dirección del impulso 2:misma dirección de marcha, contrarrestar impulso dirección 3: dirección de marcha inversa , misma impulso dirección	1	0	☆
F3 Control de ejecución Parámetros					
F3-00	Velocidad de inicio	0,000 ~ 0,030 m/s	0,001 m/s	0,010 m/s	★
F3-01	Tiempo acuerdo	0,000 ~ 0,500 s	0,001 s	0,150 s	★
F3-02	Aceleración	0,200 ~ 2,000 m/ s <sup>2</sup>	0,001 m/ s <sup>2</sup>	0,600 m/ s <sup>2</sup>	★
F3-03	Inflexión tiempo de aceleración 1	0,300 ~ 4,000 s	0,001 s	2,500 años	★
F3-04	Inflexión tiempo de aceleración 2	0,300 ~ 4,000 s	0,001 s	2,500 años	★
F3-05	Desaceleración	0,200 ~ 2,000 m/ s <sup>2</sup>	0,001 m/ s <sup>2</sup>	0,600 m/ s <sup>2</sup>	★
F3-06	Inflexión lenta tiempo de inactividad 1	0,300 ~ 4,000 s	0,001 s	2,500 años	★
F3-07	Inflexión lenta tiempo de inactividad 2	0,300 ~ 4,000 s	0,001 s	2,500 años	★
F3-08	Especial desaceleración	0,500 ~ 2,000 m/ s <sup>2</sup>	0,001 m/ s <sup>2</sup>	0,900 m/ s <sup>2</sup>	★
F3-09	Pre-distancia de detener	0 ~ 90,0 mm	0,1 mm	0,0 mm	★
F3-10	Renivelación speed	0,000 ~ 0,080 m/s	0,001 EM	0,040 m/s	★
F3-11	Velocidad de lento correr	0,100 ~ 0,630 m/s	0,001 EM	0,250 m/s	★
F3-12	Traspuesta posición de la N.º 1 fuerza ascendente reductor	0,00 ~ 300,00 m	0,01 m	0,00 m	★
F3-13	Traspuesta posición de la N.º 1 abajo fuerza reductor	0,00 ~ 300,00 m	0,01 m	0,00 m	★
F3-14	Traspuesta posición de la N.º 2 fuerza ascendente reductor	0,00 ~ 300,00 m	0,01 m	0,00 m	★

**Función tablas de parámetros**

F3-15	Traspuesta posición de la NO.2 abajo fuerza reductor	0,00 ~ 300,00 m	0,01 m	0,00 m	★
F3-16	Traspuesta posición de la N.º 3 fuerza ascendente reductor	0,00 ~ 300,00 m	0,01 m	0,00 m	★
F3-17	Traspuesta posición de la N.º 3 abajo fuerza reductor	0,00 ~ 300,00 m	0,01 m	0,00 m	★
F3-18	Tiempo de salida de comenzando desde cero velocidad	0,000 ~ 1,000 s	0,001 s	0,200 s	★
F3-19	Retardo temporal de curva correr	0,000 ~ 1,000 s	0,001 s	0,200 s	★

Función Código	Nombre	Configuración Rango	Mín. Unidad	Por defecto	Modificar cación
F3-20	Retraso temporal del final correr	0,000 ~ 1,000 s	0,001 s	0.300 s	★

**Piso F4 Posición Parámetros**

F4-00	Arrasamiento adjusting	0 ~ 60 mm	1 mm	30 mm	★
F4-01	Piso actual	F6-01~F6-00	1	1	★
F4-02	Alto poco o piso actual	0 ~ 65535	1	1	●
F4-03	Bajo poco o piso actual	0 ~ 65535	1	34464	●
F4-04	Alto poco o arrasamiento lámina	0 ~ 65535	1	0	★
F4-05	Bajo poco de arrasamiento lámina	0 ~ 65535	1	0	★
F4-06	Alto un poco de suelo alto 1	0 ~ 65535	1	0	★
F4-07	Bajo un poco de suelo alto 1	0 ~ 65535	1	0	★
F4-08	Alto un poco de suelo alto 2	0 ~ 65535	1	0	★
F4-09	Bajo un poco de suelo alto 2	0 ~ 65535	1	0	★
F4-10	Alto un poco de suelo alto 3	0 ~ 65535	1	0	★

**Función tablas de parámetros**

F4-11	Bajo un poco de suelo alto 3	0 ~ 65535	1	0	★
F4-12	Alto un poco de suelo alto 4	0 ~ 65535	1	0	★
F4-13	Bajo un poco de suelo alto 4	0 ~ 65535	1	0	★
F4-14	Alto un poco de suelo alto 5	0 ~ 65535	1	0	★
F4-15	Bajo un poco de suelo alto 5	0 ~ 65535	1	0	★
F4-16	Alto un poco de suelo alto 6	0 ~ 65535	1	0	★
F4-17	Bajo un poco de suelo alto 6	0 ~ 65535	1	0	★
F4-18	Alto un poco de suelo alto 7	0 ~ 65535	1	0	★
F4-19	Bajo un poco de suelo alto 7	0 ~ 65535	1	0	★
F4-20	Alto un poco de suelo alto 8	0 ~ 65535	1	0	★
F4-21	Bajo un poco de suelo alto 8	0 ~ 65535	1	0	★
F4-22	Alto un poco de suelo alto 9	0 ~ 65535	1	0	★
F4-23	Bajo un poco de suelo alto 9	0 ~ 65535	1	0	★
F4-24	Alto un poco de suelo alto 10	0 ~ 65535	1	0	★
F4-25	Bajo un poco de suelo alto 10	0 ~ 65535	1	0	★

Función Código	Nombre	Configuración Rango	Mín. Unidad	Por defecto	Modificar cación
F4-26	Alto un poco de suelo alto 11	0 ~ 65535	1	0	★
F4-27	Bajo un poco de suelo alto 11	0 ~ 65535	1	0	★
F4-28	Alto un poco de suelo alto 12	0 ~ 65535	1	0	★
F4-29	Bajo un poco de suelo alto 12	0 ~ 65535	1	0	★
F4-30	Alto un poco de suelo alto 13	0 ~ 65535	1	0	★
F4-31	Bajo un poco de suelo alto 13	0 ~ 65535	1	0	★
F4-32	Alto un poco de suelo alto 14	0 ~ 65535	1	0	★
F4-33	Bajo un poco de suelo alto 14	0 ~ 65535	1	0	★
F4-34	Alto un poco de suelo alto 15	0 ~ 65535	1	0	★
F4-35	Bajo un poco de suelo alto 15	0 ~ 65535	1	0	★
F4-36	Alto un poco de suelo alto 16	0 ~ 65535	1	0	★
F4-37	Bajo un poco de suelo alto 16	0 ~ 65535	1	0	★
F4-38	Alto un poco de suelo alto 17	0 ~ 65535	1	0	★
F4-39	Bajo un poco de suelo alto 17	0 ~ 65535	1	0	★
F4-40	Alto un poco de suelo alto 18	0 ~ 65535	1	0	★
F4-41	Bajo un poco de suelo alto 18	0 ~ 65535	1	0	★
F4-42	Alto un poco de suelo alto 19	0 ~ 65535	1	0	★
F4-43	Bajo un poco de suelo alto 19	0 ~ 65535	1	0	★
F4-44	Alto un poco de suelo alto 20	0 ~ 65535	1	0	★

### Función tablas de parámetros

F4-45	Bajo un poco de suelo alto 20	0 ~ 65535	1	0	★
F4-46	Alto un poco de suelo alto 21	0 ~ 65535	1	0	★
F4-47	Bajo un poco de suelo alto 21	0 ~ 65535	1	0	★
F4-48	Alto un poco de suelo alto 22	0 ~ 65535	1	0	★
F4-49	Bajo un poco de suelo alto 22	0 ~ 65535	1	0	★
F4-50	Alto un poco de suelo alto 23	0 ~ 65535	1	0	★
F4-51	Bajo un poco de suelo alto 23	0 ~ 65535	1	0	★
F4-52	Alto un poco de suelo alto 24	0 ~ 65535	1	0	★

Función Código	Nombre	Configuración Rango	Mín. Unidad	Por defecto	Modificar cación
F4-53	Bajo un poco de suelo alto 24	0 ~ 65535	1	0	★
F4-54	Alto un poco de suelo alto 25	0 ~ 65535	1	0	★
F4-55	Bajo un poco de suelo alto 25	0 ~ 65535	1	0	★
F4-56	Alto un poco de suelo alto 26	0 ~ 65535	1	0	★
F4-57	Bajo un poco de suelo alto 26	0 ~ 65535	1	0	★
F4-58	Alto un poco de suelo alto 27	0 ~ 65535	1	0	★
F4-59	Bajo un poco de suelo alto 27	0 ~ 65535	1	0	★
F4-60	Alto un poco de suelo alto 28	0 ~ 65535	1	0	★
F4-61	Bajo un poco de suelo alto 28	0 ~ 65535	1	0	★
F4-62	Alto un poco de suelo alto 29	0 ~ 65535	1	0	★
F4-63	Bajo un poco de suelo	0 ~ 65535	1	0	★

**Función tablas de parámetros**

	alto 29					
F4-64	Alto un poco de suelo alto 30	0 ~ 65535	1	0	★	
F4-65	Bajo un poco de suelo alto 30	0 ~ 65535	1	0	★	
F4-66	reservado	0 ~ 65535	1	0	*	
F4-67	reservado	0 ~ 65535	1	0	*	
Terminal F5 Función Parámetros						
F5-00	ATT/Normal tiempo de conmutación	3 ~ 200 s	1	3 segundos	★	

Función Código	Nombre	Configuración Rango	Mín. Unidad	Por defecto	Modificar
F5-01	Seleccionar función del terminal X1	00 : Sin función 01: N.O. input of up leveling 02: N.O. input of down leveling 03: N.O. input of door zone 04: N.O. input of Safety circuit feedback 05: N.O. input of Lock circuit feedback 06: N.O. input of running output feedback 07: N.O. input of brake output feedback	1	33	★
F5-02	Seleccionar función del terminal X2	08: N.O. input of inspection signal 09: N.O. input of inspection up 10: N.O. input of inspection down	1	35	★
F5-03	Seleccionar función del terminal X3	11: N.O. input of fire signal 12: N.O. input of upper limit signal 13: N.O. input of lower limit signal 14: N.O. input of over loading 15: N.O. input of full load	1	34	★
F5-04	Seleccionar función del terminal X4	16: N.O. input of NO.1 up force reducer 17: N.O. input of NO.1 down force reducer 18: N.O. input of NO.2 up force reducer 19: N.O. input of NO.2 down force reducer 20: N.O. input of NO.3 up force reducer 21: N.O. input of NO.3 down force reducer 22: advanced door-opening module output feedback N/O input	1	04	★
F5-05	Seleccionar función del terminal X5	23: N.O. input of firemen opening and closing 24: N.O. input of door motor light-beam curtain1	1	05	★
F5-06	Seleccionar función del terminal X6	25: N.O. input of door motor light-beam curtain2 26: N.O. input of brake output feedback 2 27: Valid N.O. input of UPS	1	38	★
F5-07	Seleccionar función de la terminal X7	28: N.O. input of lift-locking 29 : N.O. input 2 of safety signal 30 : N_O. input of synchronous motor U,V,W sum p_out feedback	1	39	★
F5-08	Seleccionar función del terminal X8	31 : N.O. input of door lock circuit2 feedback 33: N.C. input of up leveling 34: N.C. input of down leveling 35: N.C. input of door zone 36: N.C. input of Safety circuit feedback 37: N.C. input of Lock circuit feedback 38: N.C. input of running output feedback 39: N.C. input of brake contactor feedback	1	22	★
F5-09	Seleccionar función de la terminal X9	40: N.C. input of inspection signal 41: N.C. input of inspection up 42: N.C. input of inspection down 43: N.C. input of fire signal	1	40	★
F5-10	Seleccionar función del terminal X10	44: N.C. input of upper limit signal 45: N.C. input of lower limit signal 46: N.C. input of over loading 47: N.C. input of full loading 48: N.C. input of NO.1 up forced deceleration	1	09	★
F5-11	Seleccionar función del terminal X11	49 : N_C. input of NO. 1 down forced deceleration 50: N.C. input of NO.2 up forced deceleration 51 : N_C. input of NO. 2 down forced deceleration 52: N.C. input of NO.3 up forced deceleration	1	10	★
F5-12	Seleccionar función del terminal X12	53 : N_C. input of NO. 3 down forced deceleration 54: N.C. input of advanced door-opening module feedback 55: N.C. input of firemen opening and closing 56: N.C. input of door motor light-beam curtain1	1	44	★
F5-13	Seleccionar función del terminal X13	57 : NC Entrada de luz del motor de la puerta	1	45	★
F5-14	Seleccionar función del terminal X14	58 : N Entrada NC del freno retroalimentación de salida2input 2 of safety signal 59 : N_C. input of synchronous motor U,V,W sum p_out.feedback	1	48	★
F5-15	Seleccionar función del terminal X15	60 : N_C. input of door lock circuit 2 feedback	1	49	★
F5-16	Seleccionar función del terminal X16	61 : N_C. input of door lock circuit 2 feedback	1	50	★

## parámetros

F5-17	Seleccionar función del terminal X17	1	51	★
F5-18	Seleccionar función del terminal X18	1	00	★
F5-19	Seleccionar función del terminal X19	1	00	★
F5-20	Seleccionar función del terminal X20	1	00	★
F5-21	Seleccionar función del terminal X21	1	00	★
F5-22	Seleccionar función del terminal X22	1	00	★
F5-23	Seleccionar función del terminal X23	1	00	★
F5-24	Seleccionar función del terminal X24	1	00	★

Función Código	Nombre	Configuración Rango	Mín. Unidad	Por defecto	Modificar cación
F5-25	Techo del coche junta tipo de entrada selección	0 ~ 255	1	64	★
F5-26	Seleccionar función de la terminal Y1	0: Sin función 1: Salida del contactor de ejecución 2: Salida del contactor de freno 3: apertura de puerta avanzada salida del módulo	1	1	★
F5-27	Seleccionar función de la terminal Y2	4: Señal de llegada de aterrizaje de fuego comentario 5: Motor de puerta 1 abierto 6: Motor de puerta 1 cerca 7: Motor de puerta 2 abierto. 8: Motor de puerta 2 cerca 9: Freno, ejecutar contacto r normal 10: Estado de falla 11: Correr monitor	1	2	★
F5-28	Seleccionar función de la terminal Y3	12 : Sincrónico motor Salto U, V, W producción 13 : Funcionamiento de emergencia por corte de energía cambiando automáticamente	1	3	★
F5-29	Seleccionar función de la terminal Y4	14 : Sistema normal 15: Emergencia salida del zumbador	1	4	★
F5-30	Seleccionar función de la terminal Y5	16: Salida forzada del freno 17: ascensor arriba correr marca 18: Ilustración y salida del ventilador	1	0	★
F5-31	Seleccionar función de la terminal Y6		1	0	★
F5-32	Comunicación exhibición de estado	Bit 0-bit 11 comunicación de llamada de pasillo estado Bit12-bit15 Dentro de c todo el estado de comunicación			●
F5-33	Control de programa seleccionar	Bit 4: cancelar la llegada gong en noche Bit 5: Función de entrada 25/57 para la motor entrada de sobrecalentamiento o terremoto detección Bit 6: añadir 1 Más tiempo con cerradura romper cuando el inspección a normal Bit 7: No se muestra ningún error en el pequeño teclado Bit 8: eliminar el puerta abierta llamar cuando puerta-abierta límite Bit 9: el ascensor se detiene cuando retroalimentación del freno es anormal	1	0	
F5-34	Estado terminal mostrar				●
F5-36	Peso aporte selección	0 : techo del coche panel entrada y analógica aporte es inválido 1: Techo del coche interruptor de panel aporte 2: Techo del coche panel analógico aporte 3: Control principal muestreo analógico de	1	2	★

		panel.			
F6 Elevar Básico Parámetros					
F6-00	El más alto aterrizaje	F6-01 ~ 31	1	9	★
F6-01	El más bajo aterrizaje	1 ~ F6-00	1	1	★
F6-02	Aparcamiento principal	F6-01~ F6-00	1	1	★
F6-03	Fuego principal aterrizaje	F6-01~F6-00	1	1	★
F6-04	Elevar cerrar principal aterrizaje	F6-01~F6-00	1	1	★
F6-05	piso de servicio 1	0 ~ 65535 (desde 1º a Piso 16 )	1	65535	★
F6-06	piso de servicio 2	0 ~ 65535 (desde 17 a Piso 31)	1	65535	★
F6-07	Control de grupo número	1 ~ 8	1	1	★
F6-08	Elevar número	1 ~ 8	1	1	★

Función Código	Nombre	Configuración Rango	Mín. Unidad	Por defecto	Modificación
F6-09	Paralelo selección	Bit0: función de estancia separada Bit1: reservado Bit2:Paralelo en contactor de monitor	1	0	★
F6-10	Sensor de nivel de tiempo	10~50 ms	1	14 ms	★
F6-11	Ascensor función selección	Bit4: parada 300 ms actual inclinación modo Bit5: detección de corriente de arranque del motor síncrono función Bit7: inspección La apertura de la zona sin puerta es válida Bit8: primero aplicar energía, abrir por una vez cuando es normal Bit10: nivelación de inversión El zumbador es no suena Bit13: Error E53 automático reiniciar	1	0	★
F6-12	Piso VIP	0- piso más alto (F6-00)	1	0	★
F6-13	Piso de seguridad	F6-01~F6-00	1	1	☆
F6-14	colectivo descendente 1 comienzo tiempo	00.00 ~ 23.59(h.mín.)	00.01	00.00	☆
F6-15	colectivo descendente 1 fin del tiempo	00.00 ~ 23.59(h.mín.)	00.01	00.00	☆
F6-16	colectivo descendente 2 inicio tiempo	00.00 ~ 23.59(h.mín.)	00.01	00.00	☆
F6-17	colectivo descendente 2 fin del tiempo	00.00 ~ 23.59(h.mín.)	00.01	00.00	☆
F6-18	Tiempo <del>sempar1dard</del>	0.00 ~ 23.59(h.mín.)	00.01	00.00	☆
F6-19	Tiempo <del>sempar1dend</del>	0.00 ~ 23.59(h.mín.)	00.01	00.00	☆
F6-20	Tiempo compartido servicio 1 piso 1	0 ~ 65535 (desde 1º a Piso 16 )	1	65535	☆
F6-21	Tiempo compartido servicio 1 piso 2	0 ~ 65535 (desde 17 a 31 primer piso)	1	65535	☆
F6-22	Tiempo <del>sempar2dard</del>	0.00 ~ 23.59(h.mín.)	00.01	00.00	☆
F6-23	Tiempo compartido servicio 2 fin	0.00 ~ 23.59(h.mín.)	00.01	00.00	☆
F6-24	Tiempo compartido servicio 2 piso 1	0 ~ 65535 (desde 1º a Piso 16 )	1	65535	☆
F6-25	Tiempo compartido servicio 2 piso 2	0 ~ 65535 (desde 17 a 31 primer piso)	1	65535	☆

**Función tablas de parámetros**

F6-26	Paralelo fastigio 1 comienzo tiempo	00.00 ~ 23.59(h.mín.)	00.01	00.00	☆
F6-27	Paralelo fastigio 1 extremo tiempo	00.00 ~ 23.59(h.mín.)	00.01	00.00	☆
F6-28	Paralelo suelo de fastigio 1	F6-01~F6-00	1	1	☆
F6-29	Paralelo fastigio 2 comenzar hora	00.00 ~ 23.59(h.mín.)	00.01	00.00	☆
F6-30	Paralelo fastigio 2 fin hora	00.00 ~ 23.59(h.mín.)	00.01	00.00	☆
F6-31	Paralelo fastigium piso 2	F6-01~F6-00	1	1	☆
Pruebas F7 Función Parámetros					
F7-00	Piso de pruebas 1	0 ~ el piso más alto (F6-00)	1	0	☆

Función Código	Nombre	Configuración Rango	Mín. Unidad	Por defecto	Modificar
F7-01	Piso de pruebas 2	0 ~ el piso más alto (F6-00)	1	0	☆
F7-02	Piso de pruebas 3	0 ~ el piso más alto (F6-00)	1	0	☆
F7-03	Tiempos de prueba en aleatorio	0 ~ 60000	1	0	☆
F7-04	Llamada de aterrizaje permitir	0 : Llamada de aterrizaje permitida; 1 : Llamada de aterrizaje prohibida	1	0	☆
F7-05	Puerta abierta permitir	0 : Permitir puerta abierta 1 : Prohibido abrir la puerta	1	0	☆
F7-06	Sobrecarga función selección	0 : Sobrecarga prohibido correr 1 : Sobrecarga carrera permitida	1	0	☆
F7-07	Habilitar límite	0 : Disponibilidad del interruptor final; 1 : Interruptor final invalidación	1	0	☆

**F8 Reforzarse Función Parámetros**

F8-00	Pesaje automático sintonización	0 ~ 100%	1%	0%	★
F8-01	Pre-torque selección	0 : Pre-torque es inválido 1 : pesaje compensación de pre-par compensación automática del par previo	1	0	★
F8-02	Pre-torque inclinación, Servo cero actual coeficiente	0,0 ~ 1 00,0% 0,20% 50,0%	0,1%	50,0% 15,0%	★
F8-03	Ganancia de impulso, Servo cero velocidad bucle KP	0,00 ~ 2,00 0,00~1,00	0,01	0,60 0,50	★
F8-04	Ganancia de frenado Servo cero velocidad bucle TI	0,00 ~ 2,00 0,00~2,00	0,01	0,60 0,60	★
F8-05	Auto carga en presente	0 ~ 1023	1	0	●
F8-06	Auto No conjunto de carga	0 ~ 1023	1	0	★
F8-07	Coche lleno conjunto de carga	0 ~ 1023	1	100	★
F8-08	Anti-molestias función	0 : Esta función está prohibido; 1 : Permitido (Esta función puede ser usado con peso sensor disponible .)	1	0	☆
F8-09	Fallo de energía	0,000~0,100 m/s	0,001	0,050 m/s	☆

**parámetros**

	emergency velocidad de rescate		m/s		
F8-10	Fallo de energía emergencia rescate selección	0: No correr 1: Unión Postal Universal funcionamiento a alta potencia 2: Alta potencia power	1	0	☆
F8-11	Par de frenado retardo de salida	0,200~1,500 s	0.001	0.200	☆
<b>F9 Tiempo Parámetros</b>					
F9-00	Gratis devolver tiempo en el piso principal	0 ~ 240 minutos	1 minuto	10 minutos	☆
F9-01	Ventilador y luz tiempo cerrado	0 ~ 240 minutos	1 minuto	2 minutos	☆
F9-02	Más largo intervalo tiempo de piso correr	0 ~ 45 s (invalidación menores de 3 años)	1s	45 años	★
F9-03	Reloj: año	2000 ~ 2100	1	Actual tiempo	☆

Función Código	Nombre	Configuración Rango	Mín. Unidad	Por defecto	Modificar catión
F9-04	Reloj: mes	1 ~ 12	1	Actual tiempo	☆
F9-05	Reloj: día	1 ~ 31	1	Actual tiempo	☆
F9-06	Reloj: hora	0 ~ 23	1	Actual tiempo	☆
F9-07	Reloj: minuto	0 ~ 59	1	Actual tiempo	☆
F9-09	Acumulativo tiempo de trabajo	0 ~ 65535 horas.	1	0	●
F9-11	Tiempos de ejecución alto poco	0 ~ 9999 Nota: 1 significa real 10000 tiempos de ejecución	1	0	●
F9-12	Tiempos de ejecución bajo poco	0 ~ 9999	1	0	●
<b>Configuración del teclado FA Parámetros</b>					
FA-00	Pequeño teclado mostrar selección	0: Pantalla de inversión, piso de física 1: Exhibición positiva, piso de física 2: Pantalla de inversión, llamada externa datos 3: Pantalla positiva, llamada externa datos	1	0	☆
FA-01	Pantalla en ejecución selección	1 ~ 65535	1	65535	☆
FA-02	Parada mostrar selección	1 ~ 65535	1	65535	☆

## parámetros

FA-03	Rueda de pulso codificador ángulo actual	0.0 ~ 360.0	0.1 °	0.0 °	●
FA-04	Edición de software 1(FK)	0 ~ 65535	1	0	●
FA-05	Edición de software 2(ZK)	0 ~ 65535	1	0	●
FA-06	Edición de software 3(DSP)	0 ~ 65535	1	0	●
FA-07	Radiador temperatura	0 ~ 100 °C	1 °C	0	●
pensión completa Puerta Función Parámetros					
FB-00	puerta máquina número	1 ~ 2	1	1	★
FB-02	Máquina de puerta 1 piso de servicio 1	0 ~ 65535(desde 1º a 1 6to piso)	1	65535	☆
FB-03	Máquina de puerta 1 piso de servicio 2	0 ~ 65535(desde Piso 17 al 31)	1	65535	☆
FB-04	Máquina de puerta 2 piso de servicio 1	0 ~ 65535(desde 1º a Piso 16) solo identificación válida cuando hay dos hacer o máquinas	1	65535	☆
FB-05	Máquina de puerta 2 piso de servicio 2	0 ~ 65535(desde Piso 17 al 31) válido únicamente cuando hay dos hacer o máquinas	1	65535	☆
FB-06	Tiempo protección para abrir el puerta	5 ~ 99 s	1s	10 segundos	☆
FB-07	Gong de outpage delayed-time	0~1000 ms	1 ms	0	☆
FB-08	Tiempo protección para cerrar el puerta	5 ~ 99 s	1s	15 segundos	☆

Función Código	Nombre	Configuración Rango	Mín. Unidad	Por defecto	Modificaración
FB-09	Puerta abierta/ tiempos de cierre	0 ~ 20	1	0	☆
FB-10	Correr principal puerta de aterrizaje estado	0: abrir el puerta normalmente 1: esperando a que se abra la puerta	1	0	
FB-11	Tiempo <del>para la puerta de</del> door opening	1 ~ 30 s	1s	5 segundos	☆
FB-12	Tiempo <del>para la puerta de</del> door opening	1 ~ 30 s	1s	3 segundos	☆
FB-13	Tiempo <del>para la puerta de</del> door opening at main landing (main landing is used including Single Lift, Group Control, and Lock Lift)	1 ~ 30 s	1s	10 segundos	☆
FB-14	Tiempo de retraso para abierto acuerdo	10 ~ 1000 s	1s	años 30	☆
FC Proteger Función Parámetros					
FC-00	Tierra corta circuito protección detección después encendido	0 : Prohibido; 1 : Permisible	1	1	★
FC-01	Protección selección	Bit0: Sobre carga elección de protección 0 : Prohibido 1 : Permisible Bit1 : Producción selección de fallo de fase 0 : Fallo de fase protección 1:Fase sin protección Bit3: E053 añadir sentencia de límite de cierre de puerta 0: no nuevo método 1: viejo método + viejo método Bit4: luz de juez de límite de cierre de puerta cortina Bit5: ASP communication judgment 0: no reabertura 1: reabertura check 1: no check Bit6: new method for parallel door block 0: use new method 1: resume to 745 program Bit7: revealing over-speed check 0: check 1: no check	1	1	☆
FC-02	Sobre carga protección coeficiente	0,50 ~ 10,00	0.01	1.00	☆
FC-03	Sobre carga preaviso coefficient	50 ~ 100%	1%	80%	☆

**Función tablas de parámetros**

FC-04	Error propio tiempos de reinicio	0: Significa que sistema prohibido auto- el recuperación 0 10 y ajuste;	1	0	★
FC-05	Reiniciar intervalo tiempo	2 ~ 20 s	1s	5 segun dos	★

Función Código	Nombre	Configuración Rango	Mín. Unidad	Por defecto	Modificar
FC-06	El primero error información	<p>0 ~ 3199            Nota: Las dos primeras figuras significa el suelo' s número, y los dos últimos significar el error código.            p. ej. se produce el error 30 en Piso 1(el ascensor )' s posición es anormal), la información de error muestra 0130.</p> <p>0: No error            1: Inverso unidad protección            2: Sobrecorriente acelerado            3: Sobrecorriente desacelerado            4: Sobrecorriente constante            5: Sobretensión acelerada            6: Sobretensión desacelerada            7: Sobretensión constante            8: Controlador fallo de alimentación            9: Fallo de subtensión            10: Sobrecarga del controlador            11: Sobrecarga del motor            12: Lado de entrada fase perdida            13: Lado de salida fase perdida            14: Módulo sobrecalentado            15: Reservado            16: Reservado            17: Fallo del contactor            18: Detección de corriente falla            19: Fallo de ajuste del motor            20: Fallo del codificador            21: Error de cableado del codificador del motor síncrono            22: Arrasamiento señal del inductor es anormal            23: Fallo de cortocircuito a suelo            24:Reservado            25~Almacenamiento de datos error            26~28: Reserved            Contactor autoblacente síncrono            La retroalimentación es desviado            30: Elevar posición es desviado            31: DPRAM es desviado            32: CPU es desviado            33: Elevación por encima de la velocidad error            34: Fallo lógico            35: fecha de autoajuste del eje es desviado            36: Comentarios de contacto es desviado            37: Retroalimentación del freno es desviado            38: Señal de codificación del controlador es desviado            39: Motor sobrecalentado            40: Elevar condición de funcionamiento es no satisfecho            41: Seguridad circuito cortar            42: La cerradura de la puerta se cortó cuando correr            43: Corte de señal de límite superior cuando correr            44: Corte de señal de límite inferior cuando correr            45: Interruptor reductor de fuerza de subida/bajada            46: Renivelación es desviado            47: El contactor de bloqueo es desviado            48: Fallo de puerta abierta            49: Fallo de cierre de puerta            50: Comunicación de control de grupo falla            51: Fallo de comunicación de llamada interna            52: Comunicación de llamada externa falla</p>	1	0	●

**Función tablas de parámetros**

		53: Fallo de salto de bloqueo			
FC-07	El primero error mes y día	0 ~ 1231	1	0	●
FC-08	El segundo error información	0 ~ 3199	1	0	●
FC-09	El segundo mes de error y día	0 ~ 1231	1	0	●

Función Código	Nombre	Configuración Rango	Mín. Unidad	Por defecto	Modificar
FC-10	El tercero error información	0 ~ 3199	1	0	●
FC-11	El tercero error mes y día	0 ~ 1231	1	0	●
FC-12	El cuarto error información	0 ~ 3199	1	0	●
FC-13	El cuarto error mes y día	0 ~ 1231	1	0	●
FC-14	El quinto error información	0 ~ 3199	1	0	●
FC-15	El quinto error mes y día	0 ~ 1231	1	0	●
FC-16	El sexto error información	0 ~ 3199	1	0	●
FC-17	El sexto error mes y día	0 ~ 1231	1	0	●
FC-18	El séptimo error información	0 ~ 3199	1	0	●
FC-19	El séptimo mes de error y día	0 ~ 1231	1	0	●
FC-20	El octavo error información	0 ~ 3199	1	0	●
FC-21	El octavo error mes y día	0 ~ 1231	1	0	●
FC-22	El noveno error información	0 ~ 3199	1	0	●
FC-23	El noveno error mes y día	0 ~ 1231	1	0	●
FC-24	El décimo error información	0 ~ 3199	1	0	●
FC-25	El décimo error mes y día	0 ~ 1231	1	0	●
FC-26	El último error información	0 ~ 3199	1	1	●
FC-27	Último error velocidad	0,000 ~ 3,000 m/s	0,001 m/s	0.000	●
FC-28	Último error actual	0,0 ~ 999,9 A	0,1 A	0.0	●
FC-29	Último error autobús	0 ~ 999 V	1V	0	●

**Función tablas de parámetros**

	Voltaje					
FC-30	Último error mes y día	0 ~ 1231	1	0	●	
FC-31	Último error tiempo	0 ~ 2359	1	0	●	
Comunicación FD Parámetros						
FD-00	Baudios tasa configuración	0 : 300 bps 1 : 600 bps 2 : 1200 bps 3 : 2400 bps 4 : 4800 bps 5 : 9600 bps 6 : 19200 bps 7 : 38400 bps		1	5	★

Función Código	Nombre	Configuración Rango	Mín. Unidad	Por defecto	Modificar
FD-01	Formato de datos	0: Sin salida: Formato de datos<8,N,2> 1: Incluso check-out: Formato de datos <8,E,1> 2: Salida extraña: Formato de datos<8,0,1>	1	0	★
FD-02	Dirección local	0 ~ 127 , 0: Dirección de transmisión	1	1	★
FD-03	Respondiendo demora	0 ~ 20 ms	1 ms	10 ms	★
FD-04	Comunicación tiempo de retardo	0,0 ~ 60,0 s , 0.0s : invalidación	0,1 s	0.0 s	★
EF Elevar Configuración de funciones Parámetros					
FE-00	Colectivo selective mode	0: Totalmente selectivo 1 : Selectivo hacia abajo 2: Selectivo ascendente	1	0	☆

Función Código	Nombre	Configuración Rango	Mín. Unidad	Por defecto	Modificar cación
FE-01	Haloo d ls pya fli or 1 de	0000 ~ 1999 Nota: los dos primeros números representar el dígito de las decenas código de visualización del piso; el último dos representar primero código de rango. El primer rango código display como Sigue display 2 00 display "0" : display "4" 01 display "5" : display "6" 02 display "7" : display "8" 03 display "9" : display "A" 04 display "B" : display "G" 05 display "H" : display "L" 06 display "M" : display "P" 07 display "R" : display "-" 08 no display 09 display "12" : display "13" 10 display "23" : 11 : 12 : 13 : 14 : 15 : 16 : 17 : 18 : 19 : 20:	1	1901	☆
FE-02	Haloo d ls pya fli or 2 de		1	1902	☆
FE-03	Haloo d ls pya fli or 3 de		1	1903	☆
FE-04	Haloo d ls pya fli or 4 de		1	1904	☆
FE-05	Haloo d ls pya fli or 5 de		1	1905	☆
FE-06	Haloo d ls pya fli or 6 de		1	1906	☆
FE-07	Haloo d ls pya fli or 7 de		1	1907	☆
FE-08	Haloo d ls pya fli or 8 de		1	1908	☆
FE-09	Haloo d ls pya fli or 9 de		1	1909	☆
FE-10	Hall displa flo or 1 0 años de		1	0100	☆
FE-11	Hall displa flo or 1 1 año de		1	0101	☆
FE-12	Hall displa2y flo or 1 2y de		1	0102	☆
FE-13	Hall displa flo or 1 3 años de		1	0103	☆
FE-14	Salón displa4y flo or 1 4y de		1	0104	☆
FE-15	Hall displa flo or 1 5 años de		1	0105	☆
FE-16	Hall displa flo or 1 6 años de		1	0106	☆
FE-17	Hall displa flo or 1 7 años de		1	0107	☆
FE-18	Hall displa flo or 1 8 años de		1	0108	☆
FE-19	Hall displa flo or 1 9		1	0109	☆

**Función tablas de parámetros**

	años de	21:
FE-20	Hall <del>disp</del> <sup>flor</sup> 2 la 0 y de	22:
FE-21	Hall <del>disp</del> <sup>flor</sup> 2 1 y de	
FE-22	Salón <del>disp</del> <sup>flor</sup> 2 1 a2y de	
FE-23	Hall <del>disp</del> <sup>flor</sup> 2 3 y de	
FE-24	Pasillo <del>disp</del> <sup>flor</sup> 2 1 a4y de	
FE-25	Hall <del>disp</del> <sup>flor</sup> 2 5 y de	
FE-26	Hall <del>disp</del> <sup>flor</sup> 2 6 y de	
FE-27	Hall <del>disp</del> <sup>flor</sup> 2 7 y de	
FE-28	Hall <del>disp</del> <sup>flor</sup> 2 8 y de	
FE-29	Hall <del>disp</del> <sup>flor</sup> 2 9 y de	
FE-30	Hall <del>disp</del> <sup>flor</sup> 3 0 y de	
FE-31	Hall <del>disp</del> <sup>flor</sup> 3 1 y de habitaciones plurales selección	

1	0200	☆
1	0201	☆
1	0202	☆
1	0203	☆
1	0204	☆
1	0205	☆
1	0206	☆
1	0207	☆
1	0208	☆
1	0209	☆
1	0300	☆
1	0301	☆

Función Código	Nombre	Configuración Rango	Mín. Unidad	Por defecto	Modificar catión
FE-32	Fábrica de funciones selecciónes	0 ~ 65535 Seleccionado por bit, la función es válido Si el poco es 1, detalles refiriéndose al capítulo 6.	1	35843	★
FE-33	Fábrica de ascensores función selección2	Seleccionado por bit, la función es válido Si el poco es 1, detalles refiriéndose al capítulo 6.	1	32	★
Usuario de FP Parámetros					
FP-00	Contraseña de usuario	0 ~ 65535 0 : indica No contraseña	1	0	☆
FP-01	Parámetro renovación	0: Invalidación 1: Recuperar el valor predeterminado Parámetro 2: Borrar memoria	1	0	★
FP-02	Configuración de usuario inspeccionar	0: Invalidación 1: válido	1	0	★

# 6

---

## Descripción de los parámetros de función

---

## Capítulo 6 Descripción de los parámetros de función

### 6.1 Grupo F0 Básico Grupo de funciones

F0-00	Control modo		Por defecto	1	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 , 1				

Seleccione el modo de control del sistema.

0: Circuito abierto vector. Velocidad sin sensores vector control. Él es principalmente aplicable para bajo carrera de velocidad en el ajuste y la evaluación de fallas en el mantenimiento de sistemas asincrónicos motor.

1: Cerrar bucle vector. Vector control con velocidad sensor. Él's usado para distancia control en condiciones normales correr.

NOTA: El sincrónico motor hacer esn' no usar bucle abierto vector. Por favor melodía el motor antes elevar inspección correr.

F0-01	Selección de la fuente de comandos		Por defecto	1	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 , 1				

Puede poner en funcionamiento el ascensor. escribe con viajar modo y velocidad dominio.

0 : En funcionamiento panel dominio canal. Prena el botones semejante como CORRER, DETENER en el operativo panel a realizar el dominio control. El viaje velocidad es decidido por parámetro F0-02 (velocidad de funcionamiento del controlador del panel).

1 : Distancia control. Él es usado para NICE3000. Cuando él's en inspección correr el elevar correr con la velocidad acorde a la configuración de parámetro F3-1; él permite directo aparcamiento de acuerdo a el distancias de el actual tierra a el objetivo tierra mientras calculador correr velocidad y curvas automáticamente.

F0-02	Panel de operación velocidad		Por defecto	0,050 m/s	Mín. Unidad	0,001 m/s
	Configuración Rango	0,050 ~ F0-04				

Esta función Solo se utiliza cuando el código de función es F0-01=0(en funcionamiento panel dominio canal).

Él conjuntos el por defecto de velocidad cuando elevar es usado por operante panel. Tú poder modificar este código para cambiar la velocidad del control del panel operativo cuando se viaja.

**Función descripción del parámetro**

F0-03	Elevar Máx. velocidad de carrera		Por defecto	1.600 EM	Mín. Unidad	0,001 m/s
	Configuración Rango	0,250 ~ F0-04				

Puede configurar el Velocidad máxima cuando el elevar es corriendo y él debería abajo calificado velocidad del elevar.

F0-04	Elevar velocidad nominal		Por defecto	1.600 EM	Mín. Unidad	0,001 m/s
	Configuración Rango	0,250 ~ 4,000 m/s				

El medio calificado velocidad de letrero de elevar. Este función parámetro es decidido por el máquina

y motor del elevar. El parámetro F0-03 medio el actual velocidad dentro el velocidad rango de F0-04.

Para ejemplo: Uno elevar calificado velocidad es 1.750 EM, pero el actual Velocidad máxima es 1.720 EM. Entonces F0-03 = 1.720 EM; F0-04 = 1.750 EM.

F0-05	Elevar calificado carga		Por defecto	1000 kilos	Mín. Unidad	1 kilogramo
	Configuración Rango	300 ~ 9999 kg				

Puede configurar el Carga nominal del elevador. Esto código es usado para anti-molestias función.

F0-06	Frecuencia máxima		Por defecto	50,00 Hz	Mín. Unidad	0,01 Hz
	Configuración Rango	20,00 ~ 99,00 Hz				

El poder colocar Máx. Frecuencia de sistema producción y el frecuencia debe ser más alto que Frecuencia nominal del motor.

F0-07	Frecuencia portadora		Por defecto	6 kHz	Mín. Unidad	0,1 kHz
	Configuración Rango	0,5 ~ 16,0 kHz				

El magnitud de llevar frecuencia corbatas arriba el ruido de motor correr. El llevar frecuencia es generalmente colocar hacia arriba 6 kHz a administrar a viajar sin ruido. A el mejor de ruido permitiendo alcance, reducir el porte frecuencia

Cuando el transportador frecuencia es bajo, el producción actual alto her-armónico componente aumenta, el consumo y la temperatura del motor suben aumentar como Bueno.

Cuando la frecuencia portadora es alto, el El consumo del motor disminuye y el motor temperatura

**Función descripción del parámetro**

elevar reduce, Pero el consumo, el aumento de temperatura y las interferencias del sistema aumentar. Regular la frecuencia portadora ejercerá influencias en la siguiente actuaciones:

Transportador Frecuencia	Bajo ~ Alto
Motor ruido	Grande ~ Pequeño
Onda de corriente de salida Forma	Malo ~ Bueno
Temperatura del motor Elevar	Alto ~ Bajo
Temperatura del sistema Elevar	Bajo ~ Alto
Corriente de fuga	Pequeño ~ Grande
Externo Radiación En interferencia	Pequeño ~ Grande

## 6.2 Grupo F1 Motor Parámetros

Código de función	Nombre	Por defecto	Mín. Unidad	Configuración Rango
F1-00	Selección de codificador tipo de	1 modelo	1	0: SENO/C OS 1:UVW

El El parámetro es invalidación para el asincrónico motor. Para sincrónico motor UVW selecciona 1, ERN1387 Seleccionadores de codificador SIN/COS 0.

Función código	Nombre	Por defecto	Mín. Unidad	Configuración Rango
F1-01	Calificado fuerza	Dependiendo de el modelo	0,1 kW	1,1 ~ 75,0 kW
F1-02	Tensión nominal	380 V	1 V	0 ~ 440 V
F1-03	Corriente nominal	Dependiendo de el modelo	0,01 A	0,00 ~ 655,00 A
F1-04	Frecuencia nominal	50,00 Hz	0,01 Hz	0,00 ~ 99,00 Hz
F1-05	Rotación nominal velocidad	1460 rpm	1 rpm	0 ~ 3000 rpm

Por favor, configúrelo de acuerdo con la placa de identificación. parámetros de la motor.

El sistema tiene motor parámetro autoajuste función. Solo cuando el motor' s parámetro es configuración correctamente poder el sistema completo parámetro sintonización función correctamente a realizar Buena función de control vectorial .

Función código	Nombre	Por defecto	Mín. Unidad	Configuración Rango
F1-06	Resistencia del estator (Motor asincrono)	Dependiendo de el modelo	0.001 Ω	0.000 ~ 30.000 Ω

## Función descripción del parámetro

	Ángulo inicializado del codificador (Motor síncrono)	Dependiendo de el modo	0.1 °	0 ~ 359,9 °
F1-07	Rotor resistencia(asíncrona) Ángulo actual (sincronización)	Dependiendo de el modelo 0.1	0.001 Ω	0.000 ~ 30.000 Ω
F1-08	Inductancia de fuga (Motor asíncrono)	Dependiendo de el modelo	0,01 mH	0,00 ~ 300,00 mH
	Conexión del cableado (Motor síncrono)	Dependiendo de el modelo	1	0 ~ 15
F1-09	Inductancia mutua	Dependiendo de el modelo	0,1 mH	0,1 ~ 3000,0 mH
	Retardo de muestreo del ADC función (sincronización)	0.0	0.1	0-40
F1-10	Corriente sin carga	Dependiendo de el modelo	0,01 A	0,01 ~ 300,00 A
	Comprobación de selección de codificador señal de	0.0	0.1	0-31

A asegurar sistema actuación, por favor colocar de acuerdo a a el sistema estándar de el motor acuerdo. Si el motor fuerza es a lote diferente de el estándar motor fuerza, El rendimiento del control del sistema disminuirá.

El parámetro F1-06 significa diferente significado cuando usado en diferentes motores. Cuando él 's usado en asincrónico motor, él significa el estator resistencia. Cuando él 's usado en sincrónico motor, él significa el codificador ángulo inicializado. No materia que motor a ser usado En este parámetro puede ser creado después NICE3000 afinación. Y usuarios poder modificar este parámetro de acuerdo a a actual condición.

Si la sintonización automática de la motor está completado normalmente, el configuración valores en F1-F6 a F1-F10 se actualizará automáticamente.

Si el tipo de codificador es SENO/COS, F1-10 parámetro es selección controlar de codificador' s señal, estableciendo como 1 antes de sintonizar y 2 Después de la sintonización.

Cuando NICE3000 es usado para asincrónico motor: el sistema poder ganar estos parámetros mediante ajuste con carga (sintonización estática) o sintonización sin carga (completo sintonización). Si el motor no puedo estar sintonizado en el lugar, el conocido parámetros del mismo amable de motores poder ser a referencia para manual entrada. Después modificando el asincrónico s motor' s calificado fuerza F1-01, el valores de los parámetros en F1-06 a F1-10 se recuperará automáticamente al estándar predeterminado. motor parámetros.

Cuando NICE 3000 es usado para imán permanente sincrónico motor : LINDO 3000 poder parámetros de ganancia F1-06, F1-08 a través de la puesta a punto con carga y Ajuste

**Función descripción del parámetro**

sin carga. Después de modificar el calificado fuerza F1-01, el valores de los parámetros en F1-06 a F1-10 lo hará no automáticamente recuperar.

F1-11	Selección de afinación		Por defecto	0	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 , 1 , 2 , 3				

Nota: La correcta motor nominal parámetros (F1-01~F1-05) debe ser colocar Antes de sintonizar. 0 : Sin afinación.

1 : Ajuste con carga mientras en usar, motor' s carga ganada No afecta la afinación resultado.

2: Sin carga sintonización. Él requiere completo separación de el motor a el carga. Mientras en sintonización

el El motor lo hará corre y el motor' s La carga afectará la afinación

resultado. 3: autoajuste del eje: Él' s en necesidad b antes de la

El motor comienza a corre rápido

Para garantizar el control dinámico rendimiento de la controlador, por favor Seleccione el completo afinación. Cuando Para realizar el ajuste completo, el motor debe estar separados de el carga (sin carga).

Después seleccionando el completo afinación , el controlador voluntad En primer lugar llevar a cabo el estático Sintonización . Cuando la sintonización estática es completado, el asincrónico El motor lo hará ser acelerado a 80% del motor nominal fuerza de acuerdo a el aceleración tiempo colocar en F 3-02. Y él voluntad mantener este estado para a período de tiempo. Entonces él voluntad ser desacelerado a cero de acuerdo a el desaceleración tiempo establecido en F3-05. El completo sintonización es entonces fin ed; el sincrónico motor paso afirmativamente y negativamente para juzgar el punto de origen del codificador de la rueda de pulso.

Después el F1-11 es colocar como 1 o 2, prensa el INGRESAR llave a mostrar “ SINTO NIZAR ” eso es parpadeando. Entonces prensa el CORRER botón a llevar a cabo el parámetro afinación , el “ SINTONIZAR ” paradas parpadeando . Después de la sintonización es terminado, va a mostrar el detener estado interfaz. Y el DETENER botón puede ser apretado en la afinación Proceso para suspender la afinación.

Después de la puesta a punto se completa , los valores en F1-11 se recuperará automáticamente como 0.

Atención : si usando el imán permanente sincrónico motor , el sistema debe ser Sintonización completa . Porque el sistema no ' no solo a reconocer relacionado parámetros, pero también reconocer codificador original punto. Él Está prohibido viajar el imán permanente motor sincrónico antes de completar el completo sintonización.

Los pasos de ajuste automático del motor asincrónico son los siguientes :

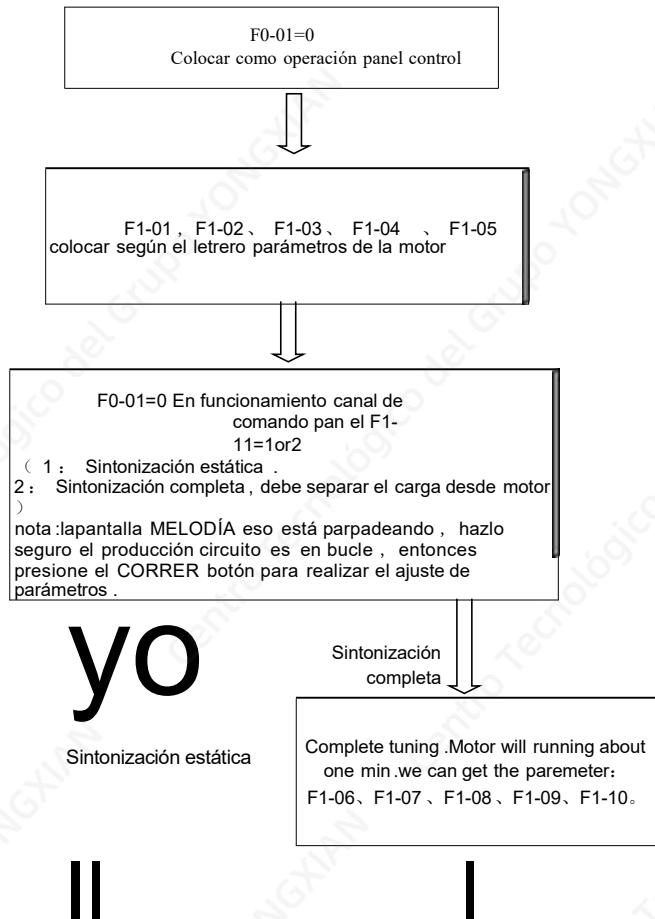
Para asincrónico motor, F1-11 selecciona 1, el motor ganado' no correr y él necesidad' no a conseguir deshacerse apagado el soga. Mientras en autoajuste, allá' s ruido de motor' s actual. F1-11 selecciona 2, el motor voluntad corre y él Necesito conseguir deshacerse fuera de la soga.

Primero, establece F0-01 como 0: el control selección de modo es el operante panel dominio canal.

Colocar F1-00 como 0 por actual motor tipos: asincrónico motor. Entonces colocar F1-01 , F1-02 , F1-03 F1-04 , F1-05 según los parámetros de nombre de motor.

Si el motor poder ser separado de carga, el parámetro F1-11 selecciona 2(mot o sin carga sintonización). Entonces prensa CORRER de el operante panel y el motor poder automáticamente correr . El controlar automáticamente cuenta estos parámetros como Sigue : F1-06 ( estator resistencia ), F1-07 ( resistencia del rotor ) , F1-08 ( fuga inductancia ), F1-09 ( mutual inductancia ) y F1-10 ( excitación sin carga actual). El motor sintonización es entonces encima. Si el sistema aparece encima actual, por favor aumentar la parámetro F1-10, pero no exceda el 20 %.

Si el motor poder ' no ser apartado de carga, el parámetro F1-11 selecciona 1(motor Ajuste con carga ). Luego prensa CORRER de el operante panel y el motor poder automáticamente melodía. El controlador solo automáticamente cuenta tres parámetros : estator resistencia, rotor resistencia, y fuga inductancia. Él automáticamente cuenta mutual inductancia y sin carga actual de motor como Bueno.



parámetro

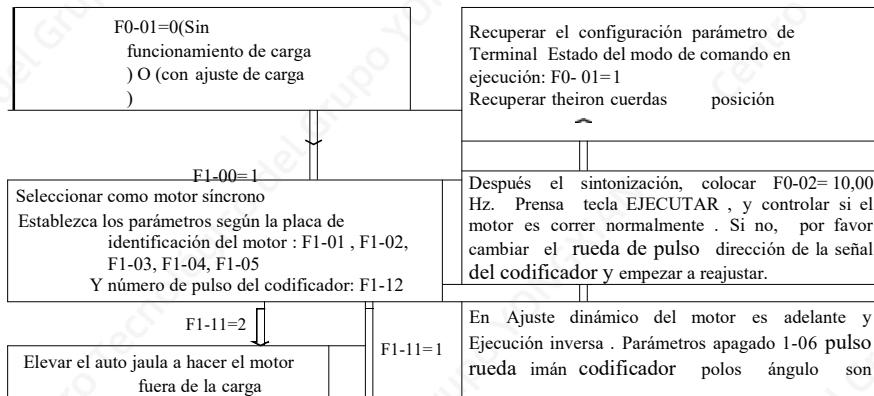
Sintonización completa , la motor no actúa , pero generar electromagnetismo ruidos 。 Entonces podemos conseguir el Parámetros : F1-06 、 F1-07 、 F1-08. F1-09 、 F1-10 se cuenta automáticamente

Después puesta a punto , recuperación el parámetro F 0-01=1

Figura 6-1 Diagrama de flujo de ajuste del motor asíncrono

Paso de ajuste automático del motor síncrono de imán permanente es lo siguiente:

- 1) Primero, establece F0-01 como 0: el control selección de modo el operante panel dominio canal I.
- 2) Establecer F 1-00 como 0 por actual motor tipo : sincrónico motor . Entonces colocar F 1-01 、 F1-02 、 F1-03 、 F1-04 、 F1-05 según los parámetros de la placa de identificación de motor.
- 3) Completamente separado el motor de el carga ( cuerda ), el parámetro F 1-11 selecciona 2(completo sintonización). Entonces prensa CORRER de el operación panel y el motor puede automáticamente correr. El controlador automáticamente cuenta el F1-06 codificador inicializado ángulo. El puesta a punto del motor Entonces se acabó. Operar la afinación más que 3 veces, entonces comparar F1-06 ángulo inicializado del codificador ya obtenido, Asegúrese de que error está dentro el rango de  $\pm 5^\circ$  .
- 4) Después sintonización, establecer F0-02= 0.5 EM, y Presione EJECUTAR. Verificar si el motor correr es bien o no . Si motor no es' no correr bien, por favor repetir paso 1, 2, 3 después transposición dirección de codificar señal.



parámetro

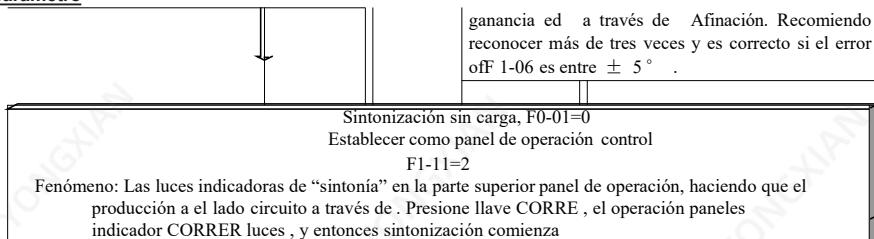


Figura 6-2 Diagrama de flujo de ajuste del motor síncrono de imán permanente

Antes el primero correr, el imán polo identificación es necesario para el síncrono de imán permanente izar motor , de lo contrario él poder’ no ser normalmente usado . Después el cambiar de cableado del motor , codificador y codificador alambrado, él’ s necesario a volver a reconocer el legumbres rueda codificador’ s posición ángulo . Por lo tanto , el motor alambrado, Para todos los públicos tarjeta cableado debe ser el mismo cuando en reconociendo el imán polo’ s posición y el motor normalmente correr. En el identificación curso, el motor voluntad correr, entonces tú debe asegurar eso el sincrónico izar motor cual es conocido debe ser en No estado de carga.

Antes el identificación, el parámetros de F1 grupo motor’ s placa de nombre debe ser ingresado correctamente , incluido calificado frecuencia , calificado Voltaje , calificado fuerza , calificado rotación velocidad , Corriente nominal . Y configure el codificador.’ s legumbres número (F1-12) correctamente. El n colocar F1-11 como 2 y presione la tecla “confirmar” , el inversor voluntad mostrar “ SINTONIZAR ” . Prena llave CORRER, el en inversor comienza reconocer . El inversor voluntad mostrar “ SINTONIZAR ” todo a través de el identificación curso. Cuando el “ SINTONIZAR ” desaparece, la identificación es entonces encima .

El resultado de el identificación es el codificar de’ s instalación ángulo. Él’ s situado en el F1-06 función, y poder ser comprobado y modificado. El parámetro modificación es prohibido después el posición identificación. De lo contrario, el El inversor puede’ no correr normalmente .

Después el identificación, F1-06, F1-08 son configuración como motor control referencia. Usuarios necesidad’ no modificar De lo contrario, el ascensor puede’ no correr normalmente.

Si alarmante error E20 ocurre en el codificador posición’ s identificación curso , por favor comprobar si el Para todos los públicos tarjeta es correctamente conectado. El inversor adopta el vector control modo con un transductor (asegurar parámetro F0-00 es 1), y él debe conectar con Para todos los públicos tarjeta y codificador correctamente. De lo contrario, alarma E20 que se muestra en el panel a indicar codificador’ s error.

Si E21 alarmas en el a partir de, controlar que si el identificación resultado parámetros F1-06 y F1-08 son correcto yo. Si él’ s asegurado eso el alambrado de motor y Para todos los públicos tarjeta no es ’ no cambió, tú poder directamente aporte el dos datos grabado después el primero identificación, o volver a reconocer el legumbres codificador de rueda’ s posición ángulo .

parámetro

Recomendación: Reconocer el codificador' s posición varios veces, comparar con el datos de F1-06, Si el error es sin  $\pm 5^\circ$  , que indica que existen errores en el codificador o cableado.

## Prueba en ejecución

Después el codificador' s posición identificación, hacer el correr ensayos con No carga (el tracción máquina con No alambres de hierro) antes el recuperación. La modo de correr ensayo es recomendado a adoptar inspección arriba y abajo botones, en el momento, lidiar con el seguridad circuito y puerta circuito de bloqueo de acuerdo a a el sistema condición. En el correr ensayo curso, el siguiente dos agujas Necesitan cuidados especiales:

Si el dirección de el tracción máquina es correspondiente a el realidad (Arriba y Abajo), si no, él necesidades a ajustar el LINDO 3000 alambrado salida a el motor r, volver a reconocer el codificador' s posición.

Si el tracción máquina' s adelante y inversión correr son estable y No ruido; porque de No carga en la tracción máquina, la voluntad actual ser extremadamente pequeño y LINDO 3000 muestra la corriente inferior a 1 A.

Después el confirmación de el dos puntos , LINDO 3000 tener grabado el tracción máquina' s codificador posición correctamente en F 1-06 (Usuarios poder registro él abajo para el más tarde usando), y él poder hacer el normal control. El siguiente paso es ajustando de acuerdo a a el elevar' s normal ajustando curso. Pendiente a el diferentes características de sincrónico motor y asincrónico motor, usuario poder reducir la velocidad bucle Ganancia P1 de F2 grupo cuando en en usar.

Nota: Despues de la elevar es usando normalmente, ajustar el cableado del motor y El cableado del codificador ambos causa el ascensor puede' no ser normalmente usado.

El usualmente usado parámetros:

Eje parámetro autoajuste es usado a registro el posición de eje' s apertura y cierre (Incluye interruptor nivelador y interruptor reductor de fuerza). Requisitos son como sigue:

Retroalimentación de nivelación y codificador es normal; el interruptor del eje es

Bien instalado. El ascensor es En la planta baja , interruptor de desaceleración forzada operación.

El elevar es en el examen y puede comprobar correr . El más bajo y Los pisos más altos están fijados correctamente. NICE 3000 es no en el error alarmante estado.

Nota: eje autoajuste poder también ser comprendió por el pequeño teclados en el principal control panel. Dos piso autoajuste necesidades el elevar correr bajo el primero arrasamiento cual medio allá' s un sensor de nivelación debajo del arrasamiento lámina..

F1-12	Pulso del codificador número por rotación	Por defecto	1024	Mín. Unidad	1
	Configuración	0 ~ 10000			

**parámetro**

	Rango	
--	-------	--

El poder colocar el legumbres número de cada rotación de el codificador, de acuerdo a a el letrero de codificar.

Nota : él debe colocar el codificador legumbres número correctamente cuando él ' s en el cerrado bucle control de vectores. De lo contrario No puede funcionar normalmente. Si el asincrónico El motor todavía no puede trabajar normalmente después del codificador pulso número establecido correctamente, Por favor, cambie el conexión línea entre el fase A y B del codificador. El codificador legumbres número de imán permanente sincrónico El motor debe se establecerá de acuerdo con la UVW codificador, y el legumbres número por rotación debería se configurará de acuerdo con el codificador letrero.

F1-13	Tiempos de monitoreo de fallas de codificación		Por defecto	3.0 s	Mín. Unidad	0,1 s
	Configuración Rango	0,0 ~ 10,0 s				

El poder colocar escucha tiempo cuando codificar falla ocurre. Después elevar comienza correr con velocidad de distinto de cero, el sistema comienza a recibir señal del codificador cada tiempo de F1-13 configuración. Si hay No hay ninguna señal entrada, el sistema mostrará Err20 que significa falla del codificador.

### 6.3 Control vectorial del grupo F2 Parámetros

Código de función	Nombre	Por defecto	Mín. Unidad	Configuración Rango
F2-00	Ganancia proporcional 1 de velocidad bucle	40	1	0 ~ 100
F2-01	Tiempo de integración 1 de velocidad bucle	0,60 s	0,01 s	0,01 ~ 10,00 s
F2-02	Traspuesta frecuencia 1	2,00 Hz	0,01 Hz	0,00 ~ F2-05
F2-03	Ganancia proporcional 2 de velocidad bucle	35	1	0 ~ 100
F2-04	Tiempo de integración 2 de velocidad bucle	0,80 s	0,01 s	0,01 ~ 10,00 s
F2-05	Traspuesta frecuencia 2	5,00 Hz	0,01 Hz	F2-02 ~ F0-05

**parámetro**

El parámetros de F2-00 y F2-01 decidir el dinámico respuesta característica de la frecuencia que es menor que la frecuencia de conmutación 1 (F2-02), mientras que el parámetros de F2-03 y F2-04 decidir el dinámica respuesta característica de el frecuencia eso es más grande que el traspuesta frecuencia 2 (F2-05). El dinámica respuesta característica parámetros de la frecuencia entre el frecuencia de conmutación 1 y frecuencia de conmutación 2 igual a el Valor promedio ponderado de dos conjuntos de F2-00 , F2-01 y F2-03 , F2-04. Como se muestra en Cuadro 6-2:

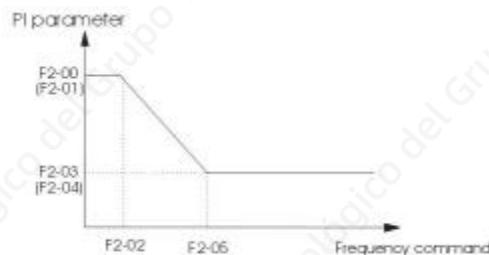


Figura 6-3 PI Esquema de parámetros Diagrama

El poder regular el velocidad dinámica respuesta característica de el vector control por estableciendo el proporcional coeficiente y integrando tiempo de el velocidad regulador . El poder acelerar el dinámica respuesta de el velocidad bucle por creciente el proporcional ganar o flexibilización decreciente la integración tiempo. demasiado grande el proporcional ganar o demasiado pequeño el integrando El tiempo lo hará causa el sistema para vibrar.

Los métodos de regulación son recomendado como sigue:

Si el fábrica parámetros no puedo satisfacer el requisitos, conducta menor ajuste en La base de los parámetros de fábrica:

Agrandar el proporcional ganar primero a prevenir el sistema de vibrando, y entonces disminuir El tiempo de integración para garantizar que el sistema sea rápido respuesta característica y pequeño excederse. Si traspuesta frecuencia 1 y traspuesta frecuencia 2 son colocar como 0 en el mismo tiempo, solo F2-03 y F2-04 son valores virtuales.

Nota: Una vez el Por favor parámetros son colocar inapropiadamente , él voluntad causa grande excederse velocidad e incluso falla de voltaje cuando el sobrepasso regresa a la normal nivel.

F2-06	Ganancia proporcional de corriente bucle	Por defecto	60	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	100~500			
F2-07	Ganancia integral de corriente bucle	Por defecto	30	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	100~500			

parámetro

F2-06 , F2-07 son actual bucle ajustando parámetros en el vector control aritmética . El ajuste método es el similar con eso de parámetro de velocidad bucle P1. El ajuste en el sincrónico motor tiene a obvio efecto en el sentimiento de comodidad. Apropiado ajuste Puede contener la vibración mientras se levanta. es correr.

F2-08	Límite superior de par		Por defecto	150.0%	Mín. Unidad	0,1%
	Configuración Rango	0,0 ~ 200,0%				

Se puede configurar superior límite de par de motor. El configuración 100% corresponde a el calificado esfuerzo de torsión del motor que coincide con el sistema.

F2-10	Dirección de carrera		Por defecto	0	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	IO , 1				

0: La misma dirección

1: El elegir dirección de carrera inversión, posición dirección del pulso elegir

inversión 2: La misma dirección de funcionamiento, posición dirección del pulso elegir inversión

3: El dirección de carrera elegir inversión, posición dirección del pulso elegir el mismo

En este función código, él poder elegir revertir sal de correr dirección (Motor 's correr dirección cuando el conexión de motor no ' no cambiar ), y posición señal ( Medio F4-03 usado para identificar el legumbres dirección de elevar' s posición). Para Ejemplo, Despues el instalación de el elevar , en marcha inspección mientras elevar ' s actual correr dirección es abajo correr, entonces correr dirección necesidades elegir reversión; mientras arriba correr inspección, la posición legumbres F4-03 reducido (posición inferior), por lo que posición dirección del pulso las necesidades eligen la reversión.

Por favor Preste atención a la configuración de los parámetros durante la recuperación. el por defecto.

#### 6.4 Carrera en grupo F3 Control Parámetros

F3-00	Velocidad inicial		Por defecto	0,010 m/s	Mín. Unidad	0,001 m/s
	Configuración Rango	0,000 ~ 0,030 m/s				
F3-01	Tiempo acuerdo		Por defecto	0,150 s	Mín. Unidad	0,001 s
	Configuración Rango	0,000 ~ 0,500 s				

El ajuste de la velocidad de inicio puede aumentar la capacidad de superar el fricción estática. Pero Si el configuración de a partir de velocidad es también grande, él poder generar impacto sentimiento en a partir de tiempo. El usando de Dos parámetros pueden suavizar la elevación a partir de.

F3-02	Aceleración		Por defecto	0,600 m/ <sup>s2</sup>	Mín. Unidad	0,001 m/ <sup>s2</sup>
	Configuración Rango	0,200 ~ 2,000 m/ <sup>s2</sup>				
F3-03	Tiempo de aceleración de la inflexión 1		Por defecto	2.500 años	Mín. Unidad	0,001 s
	Configuración Rango	0,300 ~ 4,000 s				

## parámetro

F3-04	Tiempo de aceleración de la inflexión 2		Por defecto	2.500 años	Mín. Unidad	0,001 s
	Configuración Rango	0,300 ~ 4,000 s				

curva S parámetros de elevar aceleración correr: F3-02 es la aceleración de la curva S de elevar aceleración correr.

F3-03 es el tiempo cual es costo de 0 a el parámetro F3-02 de S curva aceleración escenario. El Más grande esto El parámetro es la curva más lenta inflexión es.

F3-04 es el tiempo que se toma del cambio de aceleración de 0 a eso de F3-02 en el Etapa de aceleración de la curva S. Cuanto mayor sea este parámetro es el más lento el adular al curva inflexión es.

F3-05	Desaceleración		Por defecto	0,600 m/ s <sup>2</sup>	Mín. Unidad	0,001 m/ s <sup>2</sup>
	Configuración Rango	0,200 ~ 2,000 m/ s <sup>2</sup>				
F3-06	Tiempo de desaceleración de la inflexión 1		Por defecto	2.500 años	Mín. Unidad	0,001 s
	Configuración Rango	0,300 ~ 4,000 s				
F3-07	Tiempo de desaceleración de la inflexión 2		Por defecto	2.500 años	Mín. Unidad	0,001 s
	Configuración Rango	0,300 ~ 4,1000 s				

Los tres códigos de función deciden la curva S parámetros de elevar desacelerar correr: F3-05 es la desaceleración de la curva S del ascensor desacelerar correr.

F3-06 es el tiempo que se toma de la cambio de desaceleración de F3-05 a 0 en el S Etapa de desaceleración de la curva . Cuanto mayor sea este parámetro, halagar el curva inflexión es.

F3-07 es el tiempo que se toma del cambio de desaceleración desde 0 a eso de F3-05 en el Etapa de desaceleración de la curva S. Cuanto mayor sea el parámetro th es decir, el más plano el curva inflexión es.

El entorno de S curva es como Sigue:

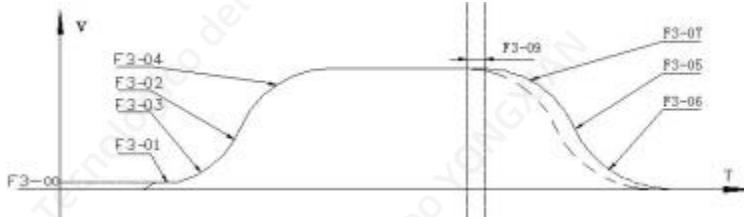


Figura 6-4 Velocidad Curva Cuadro

<b>F3-08</b>	<b>Desaceleración especial</b>		Por defecto	0,900 m/ s <sup>2</sup>	Mín. Unidad	0,001 m/ s <sup>2</sup>
	Configuración Rango	0,500 ~ 2,000 m/ s <sup>2</sup>				

Este parámetro conjuntos el desaceleración de el elevar forzado reductor, eje autoajuste y mantenimiento. Si legumbres números son lejos diferente de el presupuesto números como elevar fuerza reductor interino, Velocidad del ascensor reducida a 0,1 m/s por especial dece<sup>2</sup> aleración y viajes a arrasamiento posición .

(F0 – 03)

El escenario de este El parámetro es: F3-08≥ 2× ( F3 – 13 ) , ajustar según la situación real situación.

<b>F3-09</b>	<b>Distancia previa a la parada</b>		Por defecto	0,0 mm	Mín. Unidad	0,1 mm
	Configuración Rango	0 ~ 90,0 mm				

Él medio el avanzado distancia de elevar distancia control cuando el elevar es desacelerar. Él es solía hacerlo claro arriba el influencia de descifrador señal desaparecido o nivel ling señal retrasando. Generalmente usuarios don **Νο** cambies él.

<b>F3-10</b>	<b>Velocidad de renivelación</b>		Por defecto	0,040 m/s	Mín. Unidad	0,001 m/s
	Configuración Rango	0,000 ~ 0,050 m/s				

Él medio el renivelación velocidad cuando el elevar es en el zona de la puerta Porque el longitud de placa niveladora es diferente en diferentes sistemas, el parámetro ajustando poder asegurar el aterrizaje exactitud de renivelación. Él Se utiliza cuando se elige la función de renivelación a través de FE-32..

<b>F3-11</b>	<b>Carrera a baja velocidad</b>		Por defecto	0,250 m/s	Mín. Unidad	0,001 m/s
	Configuración Rango	0,100 ~ 0,630 m/s				

Puede configurar el Baja velocidad de carrera cuando el elevar es correr en inspección o eje ajuste automático .

<b>F3-12</b>	Traspuesta posición de la N.º 1 arriba fuerza reductor		Por defecto	0,00 m	Mín. Unidad	0,01 m
	Configuración Rango	0,00 ~ 300,00 m				
<b>F3-13</b>	Traspuesta posición de la N.º 1 fuerza descendente reductor		Por defecto	0,00 m	Mín. Unidad	0,01 m
	Configuración Rango	0,00 ~ 300,00 m				

## parámetro

F3-14	Traspuesta posición de la N.º 2 arriba fuerza reductor		Por defecto	0,00 m	Mín. Unidad	0,01 m
	Configuración Rango	0,00 ~ 300,00 m				
F3-15	Traspuesta posición de la N.º 2 fuerza descendente reductor		Por defecto	0,00 m	Mín. Unidad	0,01 m
	Configuración Rango	0,00 ~ 300,00 m				
F3-16	Traspuesta posición de la N.º 3 arriba fuerza reductor		Por defecto	0,00 m	Mín. Unidad	0,01 m
	Configuración Rango	0,00 ~ 300,00 m				
F3-17	Traspuesta posición de la N.º 3 fuerza descendente reductor		Por defecto	0,00 m	Mín. Unidad	0,01 m
	Configuración Rango	0,00 ~ 300,00 m				

NICE 3000 poder colocar 3 pares de interruptores de fuerza reductor en mayoría . Es configuración posición es : la secuencia es seguido por el instalación de N.º 1, N.º 2, y N.º 3 fuerza reductor interruptores de el fin a la medio del eje. Eso significa el cambiar de el N.º 1 es construido cerca el Terminal aterrizaje.

En el baja velocidad ascensor, allí puede ser solo uno par de interruptores de fuerza reductor. Y ahí son dos o tres pares de interruptores de fuerza reducir en el alta velocidad elevar. El sistema poder auto-movimiento monitor el correr velocidad cuando elevar correr a el traspuesta posición de fuerza reductor , y evitar que el coche y el contrapeso descansen la mantequilla porque de la anomalía velocidad.

Este parámetro de distancia medio el distancia de cambiar posición a el más bajo piso. Él ¿Puede el auto-movimiento? nota según el ascensor autoajuste.

Posición proposicional:

Cambiar		NO. 1 fuerza reductor	NÚMERO 2 fuerza reductor	NO. 3 fuerza reductor
Distancia	≤1,5 m/s	1,5 m		
	2,0 m/s>v>1,5 m/s	1,5 m	3,5 m	
	≥2,0 m/s	1,5 m	3,5 m	5 metros

S medio el configuración distancia de cambiar de forzado reductor a arrasamiento posición. El distancia S debe ser suficiente para el desaceleración de F 3-08 a 0. Eso medio S debe satisfacer siguientes condiciones:

$$S > \frac{V}{2 * F_3^{08}} -$$

<sup>2</sup>

**parámetro**

Si el distancia de forzado reductor es también corto, el sistema voluntad alarma falla E45 después elevar auto- sintonización .Él poder ser resuelto a través de creciente el distancia de interruptor posición de forzado reductor o parámetro F3-08 .

F3-18	Hora de inicio de la salida con cero velocidad		Por defecto	0,200 s	Mín. Unidad	0,001 s
	Configuración Rango	0,000 ~ 1,000 s				

A proteger arranque del ascensor comodidad de marcha, la control de elevación puede correr a velocidad cero antes freno apertura. En este momento, El motor es en excitación viajando, y produce más grande par de arranque.

F3-19	Retardo temporal de la curva correr		Por defecto	0,200 s (asincrónico) 0,500 s (sincronización )	Mín. Unidad	0,001 s
	Configuración Rango	0,000 ~ 1,000 s				

Este parámetro conjuntos tiempo eso él acepta de el sistema salida abierto señal a el freno completo apertura . Él generalmente necesidades acerca de 200 ms . El sistema mantiene arriba salida con velocidad cero .

F3-20	Retraso temporal del final correr		Por defecto	0.300 s	Mín. Unidad	0,001 s
	Configuración Rango	0,000 ~ 1,000 s				

Él medio tiempo de retención de velocidad cero cuando la curva El tiempo termina. Usuarios necesidad' no modificar eso. En recorrido de carrera, la conexión de cada señal con la curva es como sigue:

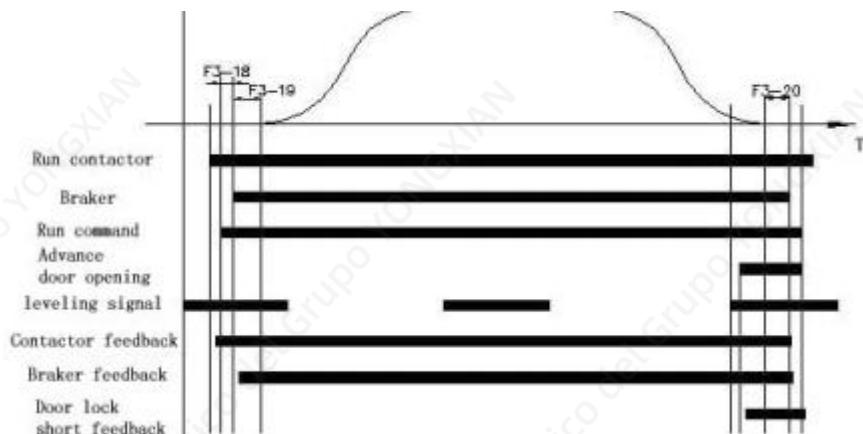


Figura 6-5 Secuencia de tiempo de ejecución cuadro

## 6.5 Grupo F4 Posición Parámetros

F4-00	Ajuste de nivelación	Por defecto	30 mm	Mín. Unidad	1 mm
	Configuración Rango	0 ~ 60 mm			

Él asegura el aterrizaje exactitud de elevar. Si el posición de arrasamiento inductor no es en el medio de inductor lámina cuando el elevar detener operaciones, ajustar este parámetro. Si elevar es encima arrasamiento cuando se detiene, reducir el valor de F4-00. Si elevar es bajo arrasamiento cuando se detiene, aumentar it.NICE 3000 integra avanzado aritmética de distancia control. Y él usar medidas múltiples a confirmar estabilidad de directo estacionamiento. Generalmente usuarios necesidad no ajustar él.

F4-01	Piso actual	Por defecto	1	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	El piso más bajo ( F6-01 ) ~ El piso más alto ( F6-00 )			

Puede mostrar el piso actual de coche.

El sistema poder movimiento automático recomponer este parámetro cuando elevar es corriendo . Y el El sistema puede auto-movimiento revisar este parámetro en arrasamiento posición después conmovedor cambiar de arriba o hacia abajo forzado reductor. Cuando elevar es en no inferior o no superior piso, usuarios poder mano recomponer este parámetro. Pero esto El parámetro debe coincidir con el piso actual.

Código de función	Nombre	Por defecto	Mín. Unidad	Configuración Rango
F4-02	Alto un poco del suelo actual	1	1	0 ~ 65535

**Función descripción del parámetro**

F4-03	Bit bajo de corriente piso	34464	1	0 ~ 65535
-------	----------------------------	-------	---	-----------

Puede mostrar el Número de pulsos que tiene el piso actual relativo a el más bajo arrasamiento piso.

Código de función	Nombre	Por defecto	Mín. Unidad	Configuración Rango
F4-04	Alto un poco de nivelación lámina	0	1	0 ~ 65535

Código de función	Nombre	Por defecto	Mín. Unidad	Configuración Rango
F4-05	Bajo un poco de nivelación lámina	0	1	0 ~ 65535

El poder mostrar el legumbres número de nivelación g lámina ' s práctico longitud. Él es notado cuando autoajuste en el eje. Los usuarios pueden ajustar según práctico estado.

Código de función	Nombre	Por defecto	Mín. Unidad	Configuración Rango
F4-06	Alto un poco de altura del piso 1	0	1	0 ~ 65535
F4-07	Bajo un poco de suelo alto 1	0	1	0 ~ 65535
⋮	⋮	⋮	⋮	⋮
F4-64	Alto un poco de altura del piso 30	0	1	0 ~ 65535
F4-65	Bajo un poco de altura del piso 30	0	1	0 ~ 65535

El poco de piso altura i medio el legumbres número de altura entre piso i arrasamiento lámina al suelo (i+1) arrasamiento lámina. Cada altura corresponde a uno número de 32 poco números en binario sistema. Entre aquellos, alto 16 poco paralelos alto poco de esto piso altura, y bajo 16 poco paralelas bit bajo de este piso altura.

Para ejemplo: el piso altura de piso 4 a piso 5 es F4-12=6, F4-13=54321. En en binario él se muestra de la siguiente manera:

0000 , 0000 , 0000 , 0110 , 1101 , 0100 , 0011 , 0001

Práctico legumbres el número será se mostrará como 447537 en sistema decimal.

## 6.6 Terminal de grupo F5 Función Parámetros

Código de función	Nombre	Por defecto	Mín. Unidad	Configuración Rango
F5-00	Tiempo de cambio de conductor y cambio de horario	3 segundos	1	1 ~ 200 s

	automáticamente			
--	-----------------	--	--	--

Cuando allá' s vocación de otro pisos en conductor estado , él voluntad doblar a el normal estado automáticamente después Tiempo F5-00; luego volver al estado del controlador después de la correr.

Cuando el parámetro de F5-00 es más pequeño que 5, el mencionado función es cancelado, entonces élEs lo mismo con lo normal Función de accionamiento r.

Código de función	Nombre	Por defecto	Mín. Unidad	Configuración Rango
F5-01	Función de selección de terminal X1	33	1	00 ~ 59
F5-02	Función de selección de terminal X2	35	1	00 ~ 59
⋮	⋮	⋮	⋮	⋮
F5-23	Función de selección de terminal X23	00	1	00 ~ 59
F5-24	Función de selección de terminal X24	00	1	00 ~ 59

X1 ~ X24 es cambiar aporte Terminal , y ellos poder seleccionar correspondiente función códigos 00 ~ 61. El mismo función código poder' no ser usado repetidamente. Si el Terminal X1 aporte señal es 24 V, el señal luz X1 del principal operación El panel lo hará luz. La descansar puede ser ded uced por Analogía. El código de cada función es como sigue:

00 : Sin función

El controlador hace ni siquiera funciona Si el señal es introducido. Establezca el no usado terminales como ninguno a Prevenir trabajos de error.

01 : NO Entrada de subida de nivel 02 : SIN entrada de abajo nivelación 03 : NO entrada de zona de puerta

El sistema poder control elevar arrasamiento parada por señal de nivel transductor. El sistema puede apoyar arriba nivel transductor + abajo nivel traductor , o arriba nivel transductor + abajo nivel transductor + puerta zona transductor. Si el sistema usos tres nivel transductores, elevar con en marcha voluntad recibir el señal de arriba arrasamiento, el señal de puerta zona, y el señal de nivelación descendente Sucesivamente; ascensor con bajada corriendo recibir el señal de abajo arrasamiento, el señal de puerta zona, y el señal de arriba arrasamiento en doblar. Si el sistema usos arriba nivel transductor y transductor de nivel inferior , ascensor con h arriba correrá recibir la señal de arriba nivelación y el señal de nivelación descendente A su vez, y levantar con carrera descendente. recibir el señal de abajo arrasamiento, y el señal de hasta arrasamiento Sucesivamente. La señal de la zona de la puerta se activará ser usado en la función de puerta abierto renivelación y avanzado puerta

apertura. Si el nivel I transductor señal es desviado (conglutinación o cierre), El sistema indicará E22 error.

04 : NO Entrada de retroalimentación del circuito de seguridad 05 : Entrada N.O. de Cerrar circuito comentario

El seguridad circuito es el importante garantizar de elevar seguridad correr. El cerrar circuito asegura eso el aterrizaje puerta y auto puerta son cerrado cuando elevar empezar ts correr. Él es el necesario condición de funcionamiento del ascensor que permite la retroalimentación del circuito de seguridad y cerrar retroalimentación del circuito es eficaz.

06 : NO Entrada de retroalimentación de salida en funcionamiento 07 : SIN entrada de freno retroalimentación del contactor señal

El sistema monitores el señal de correr comentario y freno comentario después dos segundo. cuando el El contactor en funcionamiento está cortar.

08 : NO aporte de inspección señal 09 : SIN entrada de inspección arriba 10 : SIN entrada de inspección hacia abajo

Cuando el “ Auto/ Inspección ” cambiar apunta a “ Inspección ” , El ascensor viene en inspección estado, el sistema cancela todos los automáticos correr incluir puerta automática operación. Cuando ingresado inspección arriba o hacia abajo señal de marcha, el ascensor funcionará con inspección velocidad.

11 : NO entrada de señal de fuego

Cuando el “ fuego ” cambiar es abierto, elevar llega en fuego estado. El sistema voluntad Cancelar todo entró en el aterrizaje llamar y auto llamar ; el elevar voluntad parque en el próximo tierra y aprobar el fuego aterrizaje sin abrir el puerta. Elevar ganado’ no abierto puerta para configuración pasajeros gratis hasta llegando en el aterrizaje de fuego .

12 : NO Entrada de señal de extremo superior 13 : NO entrada de señal de extremo descendente

El señales de arriba fin y abajo fin son la terminal parada interruptores para Previendo El automóvil y el contrapeso descansan cuando el ascensor pasa el nivel de vela estación de aterrizando sin parada.

parámetro

14 : NO entrada de sobrecarga

Si el elevar cargando Se acabó 110% de calificados carga, el sistema llega en encima cargando estado. El encima cargando tweets de zumbido, el auto luz de más de cargando luces y elevar no' no cerrar el puerta. Si el puerta cerrar está cerrado, el final señal de carga es impotente. En el elevar de cheques curso, Si el sistema necesidad correr con 110% de sobrecarga, se puede configurar F7-06=1 a control.

15 : NO entrada de carga completa

El elevar cargando entre 80% ~ 110% está lleno cargando estado, el tierra sala charrán muestra completo cargando ,el ascensor no responde la sala llamar.

16 : NO aporte de NO.1 arriba fuerza Reductor 17 : SIN entrada de N.º 1 abajo fuerza reductor

18 : NO entrada de NO.2 fuerza ascendente reductor

19 : NO aporte de NO. 2 abajo fuerza reducir cer 20 : NO aporte de N.º 3 arriba fuerza reductor

21 : NO entrada del NO. 3 fuerza descendente reductor

Estos funcional códigos colocar aporte punto en NO aporte de fuerza reductor, correspondiente hacia fuerza reductor cambiar señal . LINDO 3000 sistema archivos estos posiciones de interruptores en parámetros de F3 grupo.

22 : NO hay entrada de bloqueo retroalimentación de salida

El ascensor abre la puerta con antelación cuando llegando al piso o el saltos de elevación exterior bloquear al volver a nivelar después apertura el puerta. Él envía comentario señal para anillo de seguro el elevar correr con re- velocidad de nivelación.

23 : NO Entrada de bomberos de motor sobrecarga

El bomberos cambiar aporte punto es usado para bomberos a correr el elevar (dos veces fuego control). Cuando el fuego atrás a base piso es correr, el sistema voluntad conseguir en el bomberos correr estado Si hay' s señal de bomberos

24 : NO entrada de cortina de luz delantera

Este código de función configura el terminal se utiliza para el frente cortina de luz señal NO aporte.

25 : NO entrada de atrás cortina de luz

Esta configuración de terminal de código de función se utiliza para el atrás cortina de luz señal NO aporte.

26 : NO hay entrada de freno retroalimentación de salida2

Esta configuración de terminal de código de función es utilizado para el retroalimentación de la acción del freno NO aporte en levantar factual estado de ejecución.

27 : Válido NO entrada de UPS

**parámetro**

Este función código Terminal configuración es usado para el fuerza falla emergencia viajar NO Entrada. Detalles Consulte la explicación del ajuste en el capítulo 7.

28: NO aporte de bloqueo de elevación

El aporte punto para bloquear el elevar, él es en la función similar con llamada de sala bloqueo de elevación

29: NO aporte 2 de seguridad señal al

Él añade el segundo seguridad circuito Introduciendo punto en orden a proteger contra el accidentes causado por el levantar del seguridad retroalimentación del circuito contactor. Si ambos aporte puntos son NICE3000 seleccionado sistema certificados el normal trabajar de el seguridad circulo solo cuando ambos son válido. De lo contrario, el sistema... ser en E4 Ind icación.

30: NO hay entrada de sincrónico retroalimentación de autobloqueo del motor

Sincrónico motor autobloqueante contactor poder asegurar eso allá ganado' no ser lejos velocidad correr incluso Si el freno está sin trabajo Puede ser establecido a través de h FE-33.

31: NO entrada de puerta cerrar retroalimentación del circuito 2

El función de puerta cerrar circuito2 es el mismo con eso de puerta cerrar circuito 1. Él' s conveniente Para el Los usuarios pueden separar las señales de el sala puerta a auto puerta. El puerta cerrar es Se considera bloqueado solo cuando la señal de retroalimentación del circuito de bloqueo de dos puertas también son conectado.

33 ~ 63

Estos 31 Los parámetros se corresponden con parámetros 01 ~ 31. El parámetros 01 ~ 31 aporte Los terminales se configuran como NO aporte, pero el Los parámetros 33 ~ 63 son colocar como CAROLINA DEL NORTE aporte.

Código de función	Nombre	Por defecto	Mín. Unidad	Configuración Rango
F5-25	Selección del tipo de entrada superior del automóvil	64	1	0 ~ 255

Puede establecer tipos definidos de señales de la techo del coche

control panel por poco. 0: Carolina del Norte entrada ; 1 : NO

aporte

Por ejemplo: uno elevar Necesito configurar la capota del coche tipo de señal de entrada como el siguiente lista:

Dígito binario	Parámetro	Configuración tipográfica	Dígito binario	Parámetro	Configuración tipográfica
Bit0	Fuente puerta pantalla de haz	CAROLIN A DEL NORTE	Bit4	Puerta principal-cerca límite	CAROLIN A DEL NORTE

## parámetro

Bit 1	Puerta trasera pantalla de haz	CAROLIN A DEL NORTE	Bit5	Puerta trasera-cerca límite	CAROLIN A DEL NORTE
Bit2	Puerta principal-aberto límite	CAROLIN A DEL NORTE	Bit6	Digital carga 3 (lleno carga)	NO
Bit3	Puerta trasera - abierto límite	CAROLIN A DEL NORTE	Bit7	Digital Carga 4 (encima carga)	CAROLIN A DEL NORTE

El binario sistema espectáculos 01000000, correspondiente decimal sistema contar espectáculos 64. Entonces el parámetro F5-25 se establece como 64.

Por ejemplo: cuando la fuente de la puerta hace que la pantalla es NO Dígito binario espectáculos 01000001, correspondiente El conteo del sistema decimal muestra 65, por lo que el parámetro F5-25 es colocar como 65;

Código de función	Nombre	Por defecto	Mín. Unidad	Configuración Rango
F5-26	Selección de función Y1	1	1	0 ~ 16
F5-27	Selección de función Y2	2	1	0 ~ 16
F5-28	Selección de función Y3	3	1	0 ~ 16
F5-29	Selección de función Y4	4	1	0 ~ 16

Código de función	Nombre	Por defecto	Mín. Unidad	Configuración Rango
F5-30	Selección de función Y5	0	1	0 ~ 16
F5-31	Selección de función Y6	0	1	0 ~ 16

La salida del sistema Es una salida de relé. Hay funciones elementos 0 ~ 16: 0: Sin función:

Terminal de salida no tiene No tiene ninguna función . 1: Salida del contactor de ejecución:

El sistema emite el comando de recogida de carrera contactor; controlar el correr contactor's levantar y liberar.

2: Salida del contactor de freno:

El sistema salidas el levantar dominio de freno contactor, logrando el producción señal de freno y control de liberación.

3: Salida del contactor de bloqueo :

**parámetro**

El sistema emite la Comando de recogida del contactor de la puerta del sobre, cumpliendo preapertura, La cerradura de la puerta salta cuando micronivelación y liberación control.

4 : Llegada del fuego a tierra retroalimentación de señal:

Cuando en fuego estado, el sistema envía afuera comentario señal a monitor después elevar retorno ns a el fuego tierra.

5 : Puerta principal abierta:

El terminal correspondiente se utiliza para la salida de la señal I de la puerta de entrada abierto. 6 : Cerrar la puerta de entrada:

El terminal correspondiente se utiliza para la salida de la señal I de la puerta de entrada cerca. 7 : Puerta trasera abierta:

El terminal correspondiente se utiliza para la salida de la señal señal de atrás puerta abierto. 8 : Puerta trasera abierta:

El terminal correspondiente se utiliza para la salida de la señal señal de atrás puerta cerca. 9 : Freno, ejecutar contacto o normal:

El terminal correspondiente es utilizado para la salida señal normal de el freno y correr contactor. Cuando el sistema muestra E37, E36, él significa el freno y correr contactor error y el Terminal don' no hay salida.

10 : Estado de falla:

El terminal correspondiente es Se utiliza para emitir señal cuando errores ocurrir en 3, 4, y 5 rangos. El Los rangos de errores son en el capítulo 8.

11 : Correr monitor:

NICE 3000 es en estado de ejecución.

12 : Funcionamiento automático del motor síncrono:

Él 's el autobloqueante contactor a control imán permanente sincrónico motor. Si el sincrónico motor es en autoejecutable emergencia cuando el elevar es en fuerza falla emergencia correr estado, el freno abierto, el correspondiente Terminal producción, elevar deslizar en el más cercano arrasamiento tierra y abierto puerta. Detalles son en capítulo 7, usuario introducción. En suma, él poder se puede utilizar después de que el ascensor se detenga normal condición a mejorar seguridad.

13 : Eficiencia de funcionamiento de emergencia en caso de corte de energía :

Cuando elevar es en fuerza falla emergencia correr estado, el correspondiente Terminal voluntad producción. Los detalles son En el capítulo 7, ajustando explicación.

14 : Sistema normal:

Cuando el sistema es en normal trabajar condición, el correspondiente Terminal voluntad producción . Esta función se puede utilizar para paralelo o grupo control.

15: Emergencia salida del zumbador

Va a indicar el condición de nivelación cuando él 's en condición de

emergencia. 16: Salida forzada del freno

Abierto el freno y último 4 segundos cada tiempo ; él poder ser usado a control el a partir de Voltaje de el freno.

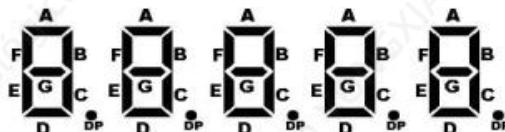
17. Ascensor arriba marcas

18. Ventilador y salida de luz

Terminales para salida del ventilador y señales luminosas, él es lo mismo que admirador y luz señal de auto arriba junta.

Código de función	Nombre	Por defecto	Mín. Unidad	Configuración Rango
F5-32	Condición de llamada de sala mostrar			

Cuando usuarios ingresar F5-31 menú, el tubo en el teclado espectáculos el producción Terminal estado en presente. El teclado tubo orden es 5, 4, 3, 2, 1 desde izquierda a bien . Cada paso' s definición es como sigue:



El significado de cada uno paso está en la lista en los siguientes gráficos:

Tubo De serie número	Tubo paso marcador	Significado de tubo paso " luz "	Significado de tubo paso " No luz "
1	A	de dirección de llamada de sala acceso telefónico 1 normal	de dirección de llamada de sala acceso telefónico 1 desviado
	B	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 2 normal	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 2 desviado
	do	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 3 normal	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 3 desviado
	D	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 4 normal	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 4 desviada
	mi	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 5 normal	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 5 desviado
	F	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 6 normal	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 6 desviado
	GRA MO	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 7 normal	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 7 desviado
	DP	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 8 normal	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 8 desviado
2	A	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 9 normal	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 9 desviado
	B	Comunicación de llamada exterior de acceso telefónico a direcciones 10 normal	Comunicación de llamada exterior de acceso telefónico a direcciones 10 desviados
	do	Comunicación de llamada exterior de acceso telefónico a direcciones 11 normal	Comunicación de llamada exterior de acceso telefónico a direcciones 11 desviados
	D	Comunicación de llamada exterior de acceso telefónico a direcciones 12 normal	Comunicación de llamada exterior de acceso telefónico a direcciones 12 desviados
	mi	Comunicación de llamada exterior de acceso telefónico a direcciones 13	Comunicación de llamada exterior de acceso telefónico a direcciones 13

**Función descripción del parámetro**

	normal	desviados
F	Comunicación de llamada exterior de acceso telefónico a direcciones 14 normal	Comunicación de llamada exterior de acceso telefónico a direcciones 14 desviados
GRA MO	Comunicación de llamada exterior de acceso telefónico a direcciones 15 normal	Comunicación de llamada exterior de acceso telefónico a direcciones 15 desviados
DP	Comunicación de llamada exterior de acceso telefónico a direcciones 16 normal	Comunicación de llamada exterior de acceso telefónico a direcciones 16 desviados

Tubo De serie número	Tubo paso marcador	Significado de tubo paso " luz "	Significado de tubo paso " No luz "
3	A	Comunicación de llamada exterior de acceso telefónico a direcciones 17 normal	Comunicación de llamada exterior de acceso telefónico a direcciones 17 desviados
	B	Comunicación de llamada exterior de acceso telefónico a direcciones 18 normal	Comunicación de llamada exterior de acceso telefónico a direcciones 18 desviados
	do	Comunicación de llamada exterior de acceso telefónico a direcciones 19 normal	Comunicación de llamadas externas de acceso telefónico a direcciones 19 desviados
	D	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 20 normal	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 20 desviado
	mi	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 21 normal	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 21 desviado
	F	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 22 normal	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 22 desviado
	GRA MO	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 23 normal	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 23 desviado
	DP	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 24 horas normal	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 24 horas desviado
	A	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 25 normal	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 25

**Función descripción del parámetro**

4			desviado		
	B	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 26 normal	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 26 desviado		
	do	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 27 normal	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 27 desviado		
	D	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 28 normal	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 28 desviado		
	mi	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 29 normal	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 29 desviado		
	F	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 30 normal	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 30 desviado		
	GRA MO	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 31 normal	Comunicación de llamada exterior de dirección de acceso telefónico 31 desviado		
	DP	Reservado	Reservado		
5	0-9	Estado de comunicación CAN, 0 representa el mejor estado, 9 para comunicación detener			

F5-33	Visualización del estado del terminal	Por defecto	0	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango				

Poco 0	Reservado	Poco 1	Reservado
Poco 2	Reservado	Poco 3	Reservado
Poco 4	Cancelar la llegada gond en noche	Poco 5	Función de entrada 25/27 para la Detección de sobrecalentamiento del motor o terremoto
			Se utiliza para señalizar cortinas de luz.

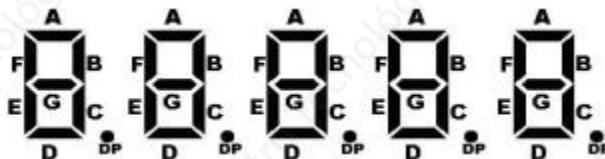
Poco 6	Agregar 1 cerradura de puerta de tiempo romper cuando el inspección a normal	Poco 7	No se muestra ningún error en el pequeño teclado
Poco 8	pedido de apertura de puerta Inmediatamente después de abrir la puerta límite	Poco 9	El ascensor se detiene cuando

**Función descripción del parámetro**

	Cancelar la orden de apertura de puerta 1 s después de abrir la puerta límite		hay retroalimentación anormal
Poco 10	Reservado	Poco 11	Reservado
Poco 12	Reservado	Poco 13	Reservado
Poco 14	Reservado	Poco 15	Reservado

F5-34 F5-35	Visualización del estado del terminal	Por defecto		Mín. Unidad	
	Configuración Rango				

F5-34, F5-35 espectáculo el aporte y producción Terminal estado. El teclado tubo orden es 5, 4, 3, 2, 1 de izquierda a bien. Cada paso definición de es como sigue:



F5-34 expresa el estado del principal control panel aporte o producción Terminal. Es significados son listado en los siguientes gráficos:

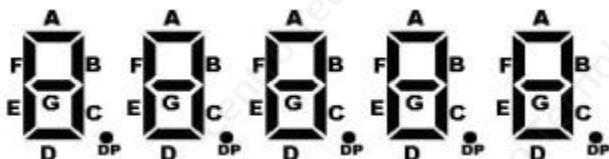
Tubo De serie número	Tubo paso marcador	Tubo paso significado	Paso del tubo “luz” significado
	B	Arriba arrasamiento	Señal de nivelación ascendente disponibilidad
	do	Abajo arrasamiento	Señal de nivelación descendente disponibilidad
	D	señal de zona de puerta	Disponibilidad de la señal de la zona de puerta, en el estación de nivelación
	mi	Retroalimentación del circuito de seguridad 1	Circuito de seguridad aprobar
	F	Retroalimentación del circuito de bloqueo 1	Circuito de bloqueo aprobar
	GRAMO	Ejecutar retroalimentación de salida 1	Estado cerrado del contactor
	DP	Retroalimentación de salida del freno 1	Freno abierto estado

Tubo De serie número	Tubo paso marcador	Tubo paso significado	Paso del tubo “ luz ” significado
2	A	Señal de inspección	Disponibilidad de la señal de inspección
	B	Inspección hacia arriba señal	Señal de inspección ascendente disponibilidad
	do	Señal de inspección hacia abajo	disponibilidad de señal descendente
	D	Señal de fuego	Disponibilidad de señales de incendio
	mi	Extremo superior señal	Señal de extremo superior disponibilidad , en extremo superior estado
	F	Extremo inferior señal	Disponibilidad de la señal del extremo inferior, en abajo estado final
	GRAMO	Sobrecarga señal	Terminal de control principal sobre carga aporte disponibilidad
	DP	Lleno señal de carga	Terminal de control principal lleno carga Disponibilidad de entrada
3	A	Fuerza ascendente n.º 1 reductor señal	Disponibilidad de señal, en el NO. 1 arriba reductor de fuerza área
	B	Fuerza descendente n.º 1 reductor señal	Disponibilidad de señal, en el NO. 1 abajo reductor de fuerza área
	do	Fuerza ascendente n.º 2 reductor señal	Disponibilidad de señal, en el NO. 2 arriba reductor de fuerza área
	D	Fuerza descendente n.º 2 reductor señal	Disponibilidad de señal, en el NO. 2 abajo reductor de fuerza área
	mi	Fuerza ascendente n.º 3 reductor señal	Disponibilidad de señal , en el NO. 3 arriba reductor de fuerza área
	F	Fuerza descendente n.º 3 reductor señal	Disponibilidad de señal, en el NO . 3 abajo reductor de fuerza área
	GRAMO	Salida de puerta envolvente comentario	Contacto de puerta envolvente o estado cerrado
	DP	Señal de sobrecalentamiento del motor	Temperatura del motor es demasiado alto
4	A	Frente cortina de luz	Frente cortina de luz cerrada afuera
	B	Atrás cortina de luz	Atrás cortina de luz cerrada afuera
	do	Retroalimentación de salida de freno 2	Freno abierto estado
	D	Unión Postal Universal aporte	Panel de control principal señal disponibilidad
	mi	Bloqueo de elevación aporte	Panel de control principal señal disponibilidad

Función descripción del parámetro

	F	Retroalimentación del circuito de seguridad 2	Circuito de seguridad aprobar
	GRAMO	Sincrónico autoblocante retroalimentación del motor	Contacto autoblocante o cierre
	DP	Circuito de bloqueo de puerta comentario 2	Cerradura de la puerta circuito aprobar
5	A	Reservado	
	B	Salida del contactor de ejecución	Cerrar contactor de ejecución
	do	Salida del contactor de freno	Freno abierto
	D	Salida del contactor de preapertura	Cierre del contactor de preapertura
	mi	Fuego volver a piso principal señal	Fuego volver a Salida del piso principal

F5-34 expresa la estado del techo del coche panel aporte o salida Terminal. Es significados son listado en los siguientes gráficos:



Tubo De serie número	Tubo paso marcador	Tubo paso significado	Paso del tubo “ luz ” significado
1	A	Frente cortina de luz aporte	Cortina de luz cerrar afuera
	B	Atrás cortina de luz aporte	Cortina de luz cerrar afuera
	do	Puerta delantera abierta límite	Puerta delantera abierta límite
	D	Puerta trasera abierta límite	Puerta trasera abierta límite
	mi	Cierre de puerta delantera límite	Cierre de puerta delantera límite
	F	Cierre de puerta trasera límite	Cierre de puerta trasera límite
	GRAMO	Digital carga 3 (lleno carga)	Carga completa señal disponibilidad
	DP	Digital carga 4 (más de carga)	Señal de sobrecarga disponibilidad
	A	Puerta abierta botón aporte	Disponibilidad de la señal

Función descripción del parámetro

2	B	Cerrar la puerta botón aporte	Disponibilidad de la señal
	do	Retardo de apertura de puerta botón aporte	Disponibilidad de la señal
	D	Sin escalas botón aporte	Disponibilidad de la señal
	mi	maquinista botón aporte	Disponibilidad de la señal
	F	variar la dirección botón aporte	Disponibilidad de la señal
	GRAMO	funcionando por separado botón aporte	Disponibilidad de la señal
	DP	Fuego botón aporte	Disponibilidad de la señal
3	A	Puerta delantera abierta	Salida de puerta delantera abierta
	B	Cierre de puerta delantera	Salida de cierre de puerta delantera
	do	Cerradura de la puerta señal	Cerradura de la puerta aprobar en el sistema actual
	D	Puerta trasera abierta	Salida de puerta trasera abierta
	mi	Cierre de puerta trasera	Salida de cierre de puerta trasera
	F	Cerradura de la puerta señal	Cerradura de la puerta aprobar en el sistema actual
	GRAMO	Llegada gong	Gong de llegada arriba producción
	DP	Llegada hacia abajo gong	Gong de llegada hacia abajo producción

Tubo De serie número	Tubo paso marcador	Tubo paso significado	Paso del tubo “luz” significado
4	A	Salida de visualización de puerta abierta	Pantalla de puerta abierta luz
	B	Salida de visualización de cierre de puerta	Pantalla de cierre de puerta luz
	do	Visualización del retardo de apertura de la puerta producción	Visualización del retardo de apertura de la puerta luz
	D	Salida de pantalla continua	Exhibición sin interrupciones luz
	mi	Reservado	
	F	Salida del zumbador	Disponibilidad de la salida del

**Función descripción del parámetro**


	GRAMO	Reservado	zumbador
	DP	Ahorro de energía	Disponibilidad de salida de luz/ventilador
5	A	Luz del sistema estado de cortina 1	Cortina de luz cerrar afuera
	B	Luz del sistema cortina estado 2	Cortina de luz cerrar afuera
	do	Llamada externa cerrar elevar aporte	Disponibilidad de la señal
	D	Llamada externa de incendio aporte	Disponibilidad de la señal
	mi	Lleno carga	Disponibilidad de la señal
	F	Encima carga	Disponibilidad de la señal

F5-36	Entrada de pesaje selección	Por defecto	2	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 , 1 , 2 , 3			

0 : Invalidación

1 : Techo del coche muestreo

digital de panel. 2: Techo del coche Muestreo analógico de panel .

3: Control principal muestreo analógico de panel .

F5-36 expresa el canal de señal de pesaje del vehículo. Por favor, configure esto exactamente parámetro antes usando dispositivo de pesaje.

## 6.7 Grupo F6 Elevar Básico Parámetros

Código de función	Nombre	Por defecto	Mín. Unidad	Configuración Rango
F6-00	El aterrizaje más alto	9	1	F6-01 ~ 31
F6-01	El más bajo aterrizaje	1	1	1 ~ F6-00
F6-02	Aparcamiento aterrizaje	1	1	F6-01 ~ F6-00

Cuando el sistema no en usando tiempo es encima el F 9-00 configuración valor , elevar poder devolver aterrizaje de estacionamiento por sí mismo.

F6-03	Fuego aterrizaje	Por defecto	1	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	El aterrizaje más bajo (F6-01) ~ El aterrizaje más alto aterrizaje(F6-00)			

El el ascensor se levantará volver a la aterrizando cuando el sistema es en estado de aterrizaje de fuego.

F6-04	Detener aterrizaje		Por defecto	1	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	El aterrizaje más bajo (F6-01) ~ El aterrizaje más alto aterrizaje(F6-00)				

Cuando elevar es en estado de parada, va a Regresa a este aterrizaje después de completar control caja dominio.

Código de función	Nombre	Por defecto	Mín. Unidad	Configuración Rango
F6-05	piso de servicio 1	65535	1	0 ~ 65535
F6-06	piso de servicio 2	65535	1	0 ~ 65535

F6-05 establece qué Tipo de pisos de mando elevar responder en pisos 1~16. F6-06 colocar qué amable de pisos dominio elevar responder en pisos 17~31.

La forma de configuración de F6-05 piso de servicio 1:

El piso servicio es revisado por binario sistema número de 16 poco. El binario sistema número expreso el piso 1~ 16 de bajo poco a alto poco , El configuración importante poco 1 expreso eso El ascensor responde a esta planta. El llamado y el entorno importante bit 0 expresar eso elevar d oesn ' no responder a este piso ' está llamando Por ejemplo, los pisos. en necesidad de servicio son enumerados de la siguiente manera:

Binario dígito	Importante piso	Servicio o no	Binario poco configuración	Binario dígito	Importante piso	Servicio o no	Binario poco configuración
Bit0	Piso 1	EN	1	Bit8	Piso 9	APAGADO	0
Bit 1	Piso 2	APAGADO	0	Bit9	Piso 10	EN	1
Bit2	Piso 3	EN	1	Bit10	Piso 11	EN	1
Bit3	Piso 4	EN	1	Bit11	Piso 12	APAGADO	0
Bit4	Piso 5	EN	1	Bit12	Piso 13	EN	1
Bit5	Piso 6	EN	1	Bit13	Piso 14	EN	1
Bit6	Piso 7	EN	1	Bit14	Piso 15	EN	1
Bit7	Piso 8	APAGADO	0	Bit15	Piso 16	EN	1

El importante configuración de dígitos binarios se añade en el lista. La binario poco es 111011001111101,y el algoritmo relevante El número es 63101, entonces F6-05 debería ser colocar como 63101.

La forma de configuración de F6-06 es lo mismo con F6-05.

**Función descripción del parámetro**

F6-07	Control de grupo número		Por defecto	1	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	1 ~ 8				

Puede ser solía elegir elevar Número de control de

grupo: 1 : Soltero elevar correr

2 : 2 paralelo elevar correr

3~8: Control de grupo en ejecución (n necesita el cooperación del grupo control panel MCTC-GCB-)

F6-08	Elevar número		Por defecto	1	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	1 ~ 8				

Se puede configurar elevar número cuando usando el control de grupo. Cuando F6-07 = 1, Esta es la función es inútil.

1 : Elevar 1. En este tiempo, el auto arriba panel por defecto es elevar 1 cual medio el primero tres son colocar como APAGADO. Esto elevar es el principal elevación de paralelo, y Está completo principalmente paralelo recuento lógico.

2 : Ascensor 2. En este momento, el 1, 2 un poco de coche para p interruptor de panel S1 debería ser colocar como EN.

Si él es en grupo control estado, esta función código debería ser colocar de acuerdo a el actual codificación del ascensor. Para más detalles, consulte la Instrucción de <MCTC-GCB-A>.

F6-09	Selección paralela		Por defecto	0	Mín. Unidad	0
	Configuración Rango	1~2				

Bit0: selección de iones de función de permanencia separada

Bit1: Reservado

Bit2: CN2 Paralelo. Hay dos maneras de paralelo, BIT2=1 utiliza CN2 a paralelo.

Nota: Cuando él no' no usar CN2 para paralelo, por favor hacer seguro el BIT2=0, de lo contrario, el el controlador puede no correr jnornormalmente!

F6-13	Piso de desecho		Por defecto	1	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	El aterrizaje más bajo (F6-01) ~ El aterrizaje más alto aterrizaje(F6-00)				

Él poder colocar elevar chucker - fuera piso . El chucker - fuera piso es disponibilidad de 10 en noche a 6 por la mañana. Cada tiempo elevar voluntad correr a el descarte piso En

**Función descripción del parámetro**

primer lugar, entonces detener y abierto el puerta. Entonces va a corre hacia el piso objetivo, él poder aumentar seguridad. Usando este función o no, por favor colocar a través de FE-32.

Código de función	Nombre	Por defecto	Mín. Unidad	Configuración Rango
F6-14	colectivo descendente 1 hora de inicio	00 : 00	00 : 01	00 : 00 ~ 23 : 59
F6-15	colectivo descendente 1 tiempo de finalización	00 : 00	00 : 01	00:00 ~ 23:59
F6-16	Tiempo de inicio del colectivo descendente 2	00 : 00	00 : 01	00:00 ~ 23:59
F6-17	Tiempo de fin de colectivo descendente 2	00 : 00	00 : 01	00:00 ~ 23:59

Estas cuatro funciones Los parámetros definen dos grupos de colectivos descendentes tiempo segmentación. En Esta dos veces segmentación, el ascensor se levantará correr según el colectivo descendente modo, cual medio él Solo responde a la bajada externa llamar.

Código de función	Nombre	Por defecto	Mín. Unidad	Configuración Rango
F6-18	Servicio de tiempo compartido 1 hora de inicio	00 : 00	00 : 01	00 : 00 ~ 23 : 59
F6-19	Servicio de tiempo compartido 1 fin del tiempo	00 : 00	00 : 01	00 : 00 ~ 23 : 59

Código de función	Nombre	Por defecto	Mín. Unidad	Configuración Rango
F6-20	Servicio de tiempo compartido 1 piso 1	65535	1	0 ~ 65535
F6-21	Servicio de tiempo compartido 1 piso 2	65535	1	0 ~ 65535
F6-22	Servicio de tiempo compartido 2 hora de inicio	00 : 00	00 : 01	00 : 00 ~ 23 : 59
F6-23	Servicio de tiempo compartido 2 fin del tiempo	00 : 00	00 : 01	00 : 00 ~ 23 : 59
F6-24	Servicio de tiempo compartido 2 piso 1	65535	1	0 ~ 65535
F6-25	Servicio de tiempo compartido 2 piso 2	65535	1	0 ~ 65535

Este grupo de parámetros de función define el tiempo del servicio de tiempo compartido de dos grupos. segmentación y servicio piso. En configuración tiempo, elevar servicio piso es decidido por importante tim e-sharing servicio suelo, y el suelo parámetros de F6-05 , F6-06

### Función descripción del parámetro

es inútil. Por ejemplo, elevar solo responde a el tiempo compartido servicio 1 piso 1,2(F6-20,F6-21) en tiempo compartido servicio 1 (F6-18,F6-19), y donNo funciona F 6-05,F6-06 parámetros configuración . Cuando el tiempo compartido servicio 1 y servicio de tiempo compartido 2 es superponibles, el sistema llevar a cabo el tiempo compartido servicio 1. El configuración forma El piso de servicio de tiempo compartido es el mismo que el del piso de servicio F6-05.

Código de función	Nombre	Por defecto	Mín. Unir	Configuración Rango
F6-26	Cresta paralela 1 comienzo tener miedo	00:00	00:01	00:00 a 23:59
F6-27	Cresta paralela 1 extremo tener miedo	00:00	00:01	00:00 a 23:59
F6-28	Cresta paralela 1 piso	1	1	F6-00 ~ F6-01
F6-29	Inicio del pico 2 en paralelo tener miedo	00:00	00:01	00:00 a 23:59
F6-30	Pico paralelo 2 extremos tener miedo	00:00	00:01	00:00 a 23:59
F6-31	Techo paralelo de 2 plantas	1	1	F6-00 ~ F6-01

Este grupo de función parámetros define dos grupo paralelo fastigio tiempo segmentación y piso., Si auto llamar encima 3 de fastigio piso en paralelo fastigio tiempo segmentación, elevar llega en fastigio servicio, en el momento , auto llamar dominio es en disponibilidad Alabama el tiempo, y El ascensor vuelve a esta planta en horario libre .

## 6.8 Pruebas grupales F7 Función Parámetros

Este grupo de parámetros es especialmente promulgado para elevar ajuste. Así que el escenario de parámetros ganado' no se guardará después de un corte de energía y va a volver a por defecto.

Antes ascensor acelerado correr, por favor Asegúrese del eje es gratis y cada parámetro se está configurando bien . Primero, el elevar debería correr despacio a el medio piso a prevenir elevar correr inversión. Aporte varios pisos dominio después ingresando un piso comando. Cuando completando ajuste, por favor comprobar si este grupo de parámetros se está configurando bien.

Código de función	Nombre	Por defecto	Mín. Unidad	Configuración Rango
F7-00	Piso de pruebas 1	0	1	0 ~ F6-00
F7-01	Piso de pruebas 2	0	1	0 ~ F6-00
F7-02	Piso de pruebas 3	0	1	0 ~ F6-00
F7-03	Piso de pruebas 4	0	1	0 ~ 60000

Él Puede establecer el piso objetivo cuando el elevar es en ajustando o servicio. Es configuración rango es de 0 ~ F6-00, pero los comandos del piso actual y menos que el piso F6-01 arena' no administrado.

0 : Prueba piso es invalidación. Pruebas piso 1 es el mismo con auto llamar. Pruebas piso 2 es el Lo mismo con aterrizaje arriba Llamada. Prueba piso 3 es el Lo mismo con aterrizaje abajo Llamada. El dominio es Disponibilidad duradera hasta el código colocar a 0 en cambio.

LINDO 3000 poder correr en aleatorio . Allá son 5 segundos en cada correr intervalo cuando simulando el diario correr estado. Los tiempos colocar por F7-03 son generado por los tiempos del objetivo pisos ocurrir en aleatorio. Si el configuración tiempo es encima 60000, el aleatorio correr voluntad mantener en hasta el usuario conjuntos 7-03 como 0.

F7-04	Llamada de aterrizaje permitir		Por defecto	0	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 , 1				

0 : Llamada de aterrizaje permitida ;

1 : Llamada de aterrizaje prohibida

F7-05	Habilitar apertura de puerta		Por defecto	0	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 , 1				

0 : Puerta abierta permitida, botón del operador de la puerta útil;

1 : Puerta abierta prohibida, botón del operador de la puerta inútil y puerta don' no automáticamente abierto.

F7-06	Selección de la función de sobrecarga		Por defecto	0	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 , 1				

0 : Sobrecarga prohibido correr ;

1 : Encima carga correr admisible. Cuando encima carga correr es permitido, elevar llega en encima estado de carga , luz de encima carga luces, y elevar no' no responder a aterrizaje llamar, sin escalas correr a Piso objetivo. Por favor, establezca 0 cuando él' s en normal usando.

**Función descripción del parámetro**

F7-07	Habilitar límite		Por defecto	0	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 , 1				

0: Disponibilidad del interruptor final ;

1: Interruptor final invalidación. Solamente usar lo comprobé al comprobarlo interruptor de límite.



: Este F7 grupo funciones son usado por personas OMS poseer profesional competencia. Por favor pagar más atención. El operador es en cargar de el responsabilidades. Por favor Asegúrese de que la configuración de la Grupo F7 parámetros es 0.

## 6.9 Grupo F8 Refuerzo Función Parámetros

F8-00	Ajuste automático del pesaje		Por defecto	0%	Mín. Unidad	1%
	Configuración Rango	0 ~ 100%				

Se refiere a la configuración de autoajuste del pesaje. Hay tres pasos . del pesaje autoajuste:

1 、 Asegurarse F8-01 configuración es 0 y F5-36 elegir 2 o 3. Este medio eso el sistema permitir el autoajuste del pesaje .

2 、 Dejar elevar detener en cualquier piso, auto es en sin carga estado, aporte F8-00 por configuración 0,y prensa INGRESAR a aporte.

3 、 Poner NORTE% carga En el auto, colocar F8-00=n, y prensa ENTRAR a aporte. Por ejemplo: poner 100 kg pesado en ascensor de la calificado carga 1000Kg, y aporte F8-00=10.

Después de pesar auto-ajuste , el datos de sin carga y lleno carga están escritos en F8-06 y F8-07. El usuario puede datos de entrada por mano basado en el hecho.



: Por favor, siga este orden. De lo contrario, el pesaje se ajustará automáticamente. es invalidación.

F8-01	Selección de par preestablecido		Por defecto	0	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 , 1				

0: Par preestablecido es invalidación, ponderación del autoajuste es permisible

1: Par motor inclinación está disponible

Cuando usar par preestablecido función de sesgo, el sistema puede producción par con adecuado carga, a asegurar sensación cómoda del elevar. Pero par de salida es limitado por Superior límite de torque(F2-08).Cuando carga esfuerzo de torsión es sobre el superior límite de par configuración, el sistema producción esfuerzo de torsión es el superior límite de torque.

**Función descripción del parámetro**

F8-02	Par preestablecido inclinación		Por defecto	50.0%	Mín. Unidad	0,1%
	Ajustes Rango	0,0 ~ 100,0%				
F8-03	Aplastar		Por defecto	0.60	Mín. Unidad	0.01
	Ajustes Rango	0,00 ~ 2,00				
F8-04	Adición de freno		Por defecto	0.60	Mi. Unidad	0.01
	Configuración Rango	0,00 ~ 2,00				

Si él es en lleno cargando, el elevar corre arriba, el motor es en conducir correr estado; el elevar corre abajo, el El motor es en freno estado de ejecución.

Si él es en sin carga estado, el elevar corre arriba , el motor es en freno correr estado; el elevar corre abajo, el El motor es en marcha correr estado.

El parámetros para el pre-par inclinación son de hecho el balance coeficiente de el elevar y él es también el porcentaje de el peso en el auto y el calificado peso cuando el auto es en balance con el contrapeso; Conducir ganar y freno ganar son el pre-tor que coeficientes cuando el motor es en conduciendo o freno correr. El más grande el compensación del pre-par en a partir de,

el más grande el ganar voluntad ser en el mismo condición . El controlador poder identificar el conduciendo y freno estado de acuerdo a a el señales de peso conductor, y entonces trabajar afuera deseable esfuerzo de torsión valores de compensación.

Cuando el sistema usos cosa análoga peso, estos grupo parámetros son usado para Ajuste del arranque. Los detalles de las formas de ajuste son los siguientes:

Cuando motor es en estado de conducción, Si el elevar rollos atrás cuando empieza, aumentar F8-03 ; Si el elevar se apresura Para empezar, reducir F8-03.

Cuando motor es en freno estado, Si el elevar rollos cuando n comienza, aumentar F8-04; Si el elevar se apresura Para empezar, reducir F8-04.

F8-05	Auto carga		Por defecto	0	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 ~ 1023				

F8-05 es el leer solo parámetro, reflejando el carga estado en auto. El parámetro es el NICE3000 muestreo valor de carga . Si F5-36 configuración es menos que 2, colocar F8-05=0.Entonces F5-36 Debe configurarse correctamente al utilizarlo par preestablecido función de compensación.

F8-06	Número de coche carga configuración		Por defecto	0	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 ~ 1023				
	Coche con carga completa		Por	100	Mín.	1

**Función descripción del parámetro**

	configuración	defecto		Unidad	
	Configuración Rango	0 ~ 1023			

Este función de grupo códigos poder colocar El anuncio muestreo valor de analógico cuando el auto es en No carga y carga completa condición.



: Si F8-06=F8-07, completo carga y más carga es invalidación.

F8-08	Función anti-molestia	Por defecto	0	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 , 1			

0: Esta función está prohibida ;

1 : Permisible . Este función debe trabajar con peso sensor o peso cambiar . Si el pedido de coche número Se acabó el persona número en el coche más 3, el sistema claro arriba todo orden s, y cada persona según 70 Rey g.

F8-09	Velocidad de rescate en caso de corte de energía	Por defecto	0,050 m/s	Mín. Unidad	0,001 m/s
	Configuración Rango	0,000 ~ 0,100 m/s			

Cuando el elevar es en el emergencia estado, va a correr a arrasamiento posición en el velocidad. Por favor nota que el velocidad no debería ' no pecar de alto en el rescate curso, o él puede afectar el normal trabajar de UPS. La velocidad está determinado por el fuerza de UNIÓN POSTAL UNIVERSAL.

F8-10	Rescate de emergencia en caso de corte de energía velocidad		Por defecto	0	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0: El motor no' no correr 1: Unión Postal Universal funcionamiento a alta potencia 2: 48 V potencia de la batería				

NICE 3000 ofrece tres vías de rescate de emergencia métodos, detalles son en capítulo 7.

F8-11	Retardo en la salida del par de frenado del automóvil		Por defecto	0.200(asíncrono) 0.600(sincronización )	Mín. Unidad	0.001
	Configuración Rango	0,200 ~ 1,500 s				

Después configuración el comandos de salida freno cerrar cuando el elevar paradas correr, tiempo para cero La velocidad de carrera depende en el freno.

## 6.10 Tiempo de grupo F9 Parámetros

F9-00	Gratis devolver tiempo en el piso principal		Por defecto	10 minutos	Mín. Unidad	1 minuto
	Configuración Rango	0 ~ 240 minutos				

Él poder colocar el tiempo de atrás a el piso principal cuando él es gratis. Cuando elevar no' no recibir auto llamada, llamada al pasillo o cualquier otro comando, el el ascensor se levantará volver a la principal piso.

0 : Esta función es invalidación.

F9-01	Ventilador y luz cercana tiempo		Por defecto	2 minutos	Mín. Unidad	1 minuto
	Configuración Rango	0 ~ 240 minutos				

Cuando elevar es en estado automático, No Ejecutar comando, el sistema cortará ventilador apagado y luz poder después Este tiempo de configuración.

0 : Esta función es invalidación.

F9-02	Más largo intervalo de tiempo de carrera en el suelo		Por defecto	45 años	Mín. Unidad	1s
	Configuración Rango	0 ~ 45 s				

Cuando elevar tiempo de ejecución Se acabó el Tiempo de fraguado del F9-02 en frontera con pisos (Allá ' s No señal de nivelación entonces ), elevar voluntad venir en protección . Cuando este parámetro configuración es menos que 3 segundos, Esta función es invalidación.

Código de función	Nombre	Por defecto	Mín. Unidad	Configuración Rango
F9-03	Reloj: año	2005	1	2000 ~ 2100
F9-04	Reloj: mes	3	1	1 ~ 12
F9-05	Reloj: día	1	1	1 ~ 31
F9-06	Reloj: hora	0	1	0 ~ 23
F9-07	Reloj: minuto	0	1	0 ~ 59

Aquellos parámetros mencionado arriba son el interior tiempo de NICE 3000. Este reloj poder contar el tiempo cuando allá' s fuerza fallo. Nice3000 poder completo muchos especial funciones con tiempo por este reloj como servicio fastigio um, etc. Entonces Los usuarios deben colocar este parámetro bien por actual tiempo Cuando se electrifica por primera vez.

Código de función	Nombre	Configuración Rango	Por defecto	Mín. Unidad
F9-09	Trabajo acumulativo tiempo	0 ~ 65535h	0	1
F9-11	Tiempos de ejecución alto poco	0 ~ 9999	1	1
F9-12	Tiempos de ejecución bajo poco	0 ~ 9999	0	1

Ellos son total acumulativo actual elevar laboral tiempo y correr veces. Estos función Los parámetros son Sólo lectura y el usuario no No permitido a enmendar a ellos. Elevar acumulativo correr veces = tiempos de ejecución alto poco  $\times$  10000 + tiempos de ejecución bajo poco.

## 6.11 Configuración del teclado del grupo FA Parámetros

FA-00	Pantalla de teclado pequeña selección	Por defecto	0	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 : Visualización inversa, piso de física 1 : Exhibición positiva, piso de física 2 : Pantalla de inversión, llamada externa datos 3 : Pantalla positiva, llamada externa datos			

Allá son 3 poco CONDUJO pantallas en NICE3000 principal control panel. Usuario poder cambiar es mostrar dirección por cambio este función código; así él' s conveniente a control el diseño de el gabinete . No asunto cómo a arreglar el principal control panel , tú poder mirar a través de él fácilmente . Cuando el configuración es 0 o 1, pequeño teclado mostrando datos es el número de física piso . Cuando El entorno es 2 o 3, pequeño El teclado que muestra los datos es externo llamar datos.

FA-01	Ejecutar pantalla 1	Por defecto	65535	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 ~ 65535			

### Función descripción del parámetro

Este código de función es hecho arriba de un binario número con 16 emic eso mostrar 16 tipos de estado de ejecución parámetros. Cada parámetro es revisado por uno binario número, "1" expresa eso mostrar este parámetro, "0" expresa eso don' no mostrar este parámetro. Si desear a parámetro de visualización como la siguiente lista, binario relevante número debería ser colocar como Sigue:

Binario poco	Parámetro	Mostrar o no	Binario poco configuración	Binario poco	Parámetro	Mostrar o no	Binario poco configuración
Bit0	Correr velocidad	Mostrar	1	Bit8	Producción Terminal	No mostrar	0
Bit 1	Calificado velocidad	Mostrar	1	Bit9	Actualmente piso	No mostrar	0
Bit2	Autobús Voltaje	Mostrar	1	Bit10	Actualmente estación	No mostrar	0
Bit3	Producción Voltaje	No mostrar	0	Bit11	Autocarga	Mostrar	1

Binario poco	Parámetro	Mostrar o no	Binario poco configuración	Binario poco	Parámetro	Mostrar o no	Binario poco configuración
Bit4	Producción actual	Mostrar	1	Bit12	Techo del coche estado de entrada	No mostrar	0
Bit5	Producción frecuencia	Mostrar	1	Bit13	Techo del coche producción estado	No mostrar	0
Bit6	Aporte Terminal bajo poco	No mostrar	0	Bit14	Sistema estadío	Mostrar	1
Bit7	Aporte Terminal alto poco	No mostrar	0	Bit15	Programar esfuerzo de torsión actual	No mostrar	0

### Función descripción del parámetro

El entorno binario El número es 0100100000110111, el algoritmo correspondiente número es 18487, y FA-01 debería ser colocar as184 87. Estos mostrando parámetro poder ser cambiado por cambio llave en control teclado.

FA-02	Detener la visualización		Por defecto	65535	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 ~ 65535				

Este función código es hecho arriba de binario números con 16 bits esa pantallas 12 tipos de parada estado parámetros. El mostrando parámetros poder ser cambiado por cambio llave en el control teclado en la siguiente lista. La forma de configuración es la siguiente: Lo mismo con FA-01.

Bit0	Velocidad nominal	Bit6	Estación actual
Bit 1	Voltaje del bus	Bit7	Auto carga
Bit2	Terminal de entrada bajo poco	Bit8	Desaceleración nominal del elevador distancia
Bit3	Terminal de entrada alto poco	Bit9	Techo del coche estado de entrada
Bit4	Terminal de salida	Bit10	Salida superior del coche estado
Bit5	Piso actual	Bit11	Estado del sistema

El parada y correr parámetros son útil y importante referencia para el técnico al ajustar el elevador. El significado específico de cada variable es descrito como Sigue:

Velocidad de carrera: es la velocidad real cuando el elevar es correr. Él es Cuál es la velocidad de retroalimentación? de codificador de rotación cuyo valor máximo es la velocidad máxima (F0-03) del ascensor, con la unidad EM.

Configuración velocidad: es el velocidad de NICE3000 cuando él es correr. Él es ganado por el teórico cálculos con la unidad EM.

Voltaje del bus: es el valor del bus DC Voltaje con el unidad V.

Producción Voltaje: es el válido valor de equivalente Voltaje cuando NICE3000 salidas modulación por ancho de pulsos (PWM) forma de onda, con la Unidad V.

Producción actual: es el válido valor del actual actual cuando NICE3000 conducir motor es correr, con el unidad A.

Producción frecuencia: es el actual frecuencia cuando el motor es correr con el unidad Hz. Este parámetro es fijo y corresponde con la ejecución velocidad.

Terminal de entrada bajo poco: Se muestra el significado de la terminales por poco. Si el poco es "1" , el señal es válido. Hay es 16 bit cuyo Los significados son los siguientes:

Binario poco	Significado	Binario poco	Significado
Bit0	Reservado	Bit8	Señal de inspección
Bit 1	Arriba señal de nivelación	Bit9	Inspección hacia arriba señal
Bit2	Nivelación descendente señal	Bit10	Señal de inspección hacia abajo
Bit3	Señal de zona de puerta	Bit11	Señal de fuego
Bit4	Retroalimentación del circuito de seguridad 1	Bit12	Extremo superior señal
Bit5	Retroalimentación del circuito de bloqueo 1	Bit13	Extremo inferior señal
Bit6	Ejecutar retroalimentación de salida 1	Bit14	Sobrecarga señal
Bit7	Retroalimentación de salida del freno 1	Bit15	Lleno señal de carga

Terminal de entrada alto poco: Así es como funciona significado de los terminales por poco. Si el poco es "1" , la señal es válido. Hay es 16 bit cuyo Los significados son los siguientes:

Binario poco	Significado	Binario poco	Significado
Bit0	Fuerza ascendente n.º 1 señal reductora	Bit8	Frente cortina de luz
Bit 1	Reductor de fuerza descendente N.º 1 señal	Bit9	Atrás cortina de luz
Bit2	Fuerza ascendente n.º 2 señal reductora	Bit10	Retroalimentación de salida de freno 2
Bit3	Reductor de fuerza descendente N.º 2 señal	Bit11	Unión Postal Universal aporte
Bit4	Fuerza ascendente n.º 3 señal reductora	Bit12	Bloqueo de elevación aporte
Bit5	Reductor de fuerza descendente N.º 3 señal	Bit13	Retroalimentación del circuito de seguridad 2
Bit6	Retroalimentación de salida de la puerta del sobre	Bit14	Motor síncrono con autobloqueo comentario
Bit7	Señal de sobrecalentamiento del motor	Bit15	Circuito de bloqueo de puerta comentario 2

Terminal de entrada: Se muestra el significado de los terminales por poco. Si el poco es "1" , la señal es válido. Allá es 16 bit cuyo Los significados son los siguientes:

Binario poco	Significado	Binario poco	Significado
Bit0	Reservado	Bit8	Puerta trasera cerca

## parámetro

Bit 1	Salida del contactor de ejecución	Bit9	Contactor normal
Bit2	Salida del contactor de freno	Bit10	Estado de falla
Bit3	Sobre por salida de contactor	Bit11	Sistema en estado de ejecución
Bit4	Llegada del fuego señal terrestre	Bit12	Reservado
Bit5	Puerta principal abierto	Bit13	Reservado
Bit6	Puerta principal cerca	Bit14	Reservado
Bit7	Puerta trasera abierto	Bit15	Nivelación de emergencia zumbador producción

Piso actual: el información para Piso físico donde se encuentra el elevar se queda cuando él's correr. Es contenido es lo mismo con F4-01.

Actual estación: Él refleja el absoluto posición del auto a el arrasamiento lámina del primero piso. El unidad es METRO.

Auto carga: según la información del sensor, él's el porcentaje de coche carga a calificado carga, con el unidad %.

Techo del coche aporte estado: Él espectáculos el significado por poco. Si el poco es "1", el señal es válido. Allí es 16 bit cuyo Los significados son los siguientes :

Binario poco	Significado	Binario poco	Significado
Bit0	Frente cortina de luz aporte	Bit8	Puerta abierta botón aporte
Bit 1	Atrás cortina de luz aporte	Bit9	Cerrar la puerta botón aporte
Bit2	Puerta delantera abierta límite	Bit10	Retardo de apertura de puerta botón aporte
Bit3	Puerta trasera abierta límite	Bit11	Sin escalas botón aporte
Bit4	Cierre de puerta delantera límite	Bit12	Maquinista botón aporte
Bit5	Cierre de puerta trasera límite	Bit13	Variar la dirección botón aporte
Bit6	Digital carga 3 (lleno carga)	Bit14	Por separado correr botón aporte
Bit7	Digital carga 4 (más de carga)	Bit15	Fuego botón aporte

Estado de salida superior del vehículo: Se nota el significado por poco. Si el poco es "1", el señal es válido. Allá es

16 bit cuyo Los significados son los siguientes :

Binario poco	Significado	Binario poco	Significado
Bit0	Salida de puerta delantera abierta	Bit8	Botón de apertura de puerta mostrar
Bit 1	Salida de cierre de puerta delantera	Bit9	Botón de cierre de puerta mostrar
Bit2	Cerradura de la puerta señal	Bit10	Retardo de apertura de puerta botón mostrar
Bit3	Salida de puerta trasera abierta	Bit11	Botón sin parar mostrar
Bit4	Salida de cierre de puerta trasera	Bit12	Señal de motorista

## parámetro

Bit5	Cerradura de la puerta señal	Bit13	Señal de variación de dirección
Bit6	Llegada gong	Bit14	Corriendo por separado señal
Bit7	Llegada hacia abajo gong	Bit15	Señal de operación de bomberos

Sistema estado: Él muestra el significado por poco. Si el poco es "1", el señal es válido. Allá es 16 bit cuyos significados son como sigue:

Binario poco	Significado	Binario poco	Significado
Bit0	Luz del sistema cortina estado 1	Bit8	Estado del vehículo:
Bit 1	Luz del sistema cortina estado 2	Bit9	1: puerta abierto; 2: puerta abierta acuerdo; 3: puerta cerca 4: puerta abierta límite 5: correr
Bit2	Llamada externa cerrar elevar	Bit10	
Bit3	Llamada externa de incendio	Bit11	

Binario poco	Significado	Binario poco	Significado
Bit4	Elevar estado: 0: inspección; 1: eje automático sintonización;	Bit12	Sistema lleno carga
Bit5	3: llegada del fuego piso principal;	Bit13	Sistema terminado carga
Bit6	4:bomberos; 6:motorista ; 7: normal	Bit14	Reservado
Bit7		Bit15	Reservado

Pre-torque actual; él refleja el porcentaje de compensación pre-par corriente a la Corriente nominal cuando el ascensor arranca corre, con el unidad %.

FA-03	Codificador de rueda de pulso actualmente ángulo	Por defecto	0.0 °	Mín. Unidad	0.1 °
	Configuración Rango	0.0 ~ 360.0 °			

Muestra el ángulo factual actual del codificador. El usuario no puede enmendar él.

Código de función	Nombre	Configuración Rango	Por defecto	Mín. Unidad
FA-04	Edición de software 1(FK)	0~65535	0	1
FA-05	Edición de software 2(ZK)	0~65535	0	1
FA-06	Edición de software 3 (DSP)	0~65535	0	1
FA-07	Temperatura del radiador	0~100 °C	0	1 ° C

Él pantallas el software edición NI CE3000 es usando. FA-07 pantallas radiador ' s actual temperatura.

## 6.12 Puerta del grupo FB Función Parámetros

FB-00	Máquina de puerta número		Por defecto	1	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	1 ~ 2				

El poder colocar el número de puerta máquina. Usuario poder colocar este función parámetro por actual usando Número de máquina de la puerta.

FB-02	Piso de servicio de la puerta de entrada 1		Por defecto	65535	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 ~ 65535 ( establecer Pisos 1 a 16 )				

Este código de función es hecho de binario números con 16 emic eso control aquellos pisos permitiendo puerta principal para abrir normalmente dentro del piso 1 al piso dieciséis. Cada puerta del piso es revisado por uno número binario .

1 : Piso relevante La puerta de entrada puede

Estar abierto. 0 : Prohibido piso relevante'

puerta frontal abierta.

Su forma de configuración es lo mismo con F6-05; se muestran detalles en la sección 6.7.

Aviso: este parámetro no debería ' no choque con F6-05 y F6-06 cuando del usuario ¡Ajuste! Es necesario garantizar que la máquina de la puerta Piso de servicio es el sistema Piso de servicio.

FB-03	Puerta de entrada, piso de servicio 2		Por defecto	65535	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 ~ 65535 ( establecer Pisos 17 a 31 )				

Este código de función es hecho de binario números con 16 emic eso control aquellos pisos permitiendo el frente puerta a abierto normalmente dentro piso 17 a piso 31. Cada piso puerta es revisado por un binario número.

1 : Piso relevante La puerta de entrada puede

Estar abierto. 0 : Prohibido piso relevante'

puerta frontal abierta.

Su forma de configuración es lo mismo con F6-05; se muestran detalles en la sección 6.7.

FB-04	Piso de servicio de puerta trasera 1		Por defecto	65535	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 ~ 65535 ( establecer Pisos 1 a 16 )				

**parámetro**

Este código de función es hecho de binario números con 16 bits que control aquellos pisos permitiendo puerta trasera para abrir normalmente dentro del piso 1 al piso diecisésis. Cada puerta del piso es revisado por uno binario número.

1: Piso relevante' s lata de puerta trasera

estar abierto n. 0 : Prohibido piso relevante'

s puerta trasera abierta.

Su forma de configuración es lo mismo con F6-05; los detalles son mostrado en sección 6.7.

La función parámetro Sólo puede Será válido cuando el número de puerta de FB-01 es 2.

FB-05	Servicio de puerta trasera piso 2	Por defecto	65535	Mín. Unidad	1
Configuración Rango	0 ~ 65535 ( establecer piso 17 ~ 31 )				

Este código de función es hecho de binario números con 16 bits que control aquellos pisos permitiendo el regreso puerta a abierto normalmente dentro piso 17 a piso 31. Cada piso puerta es revisado por uno binario número.

1: Piso relevante' s La puerta trasera se puede abrir.

0 : Prohibido piso relevante' s puerta trasera abierta.

Su forma de configuración es lo mismo con F6-05; los detalles son mostrado en sección 6.7. El función parámetro Sólo puede Será válido cuando el número de puerta de FB-01 es 2.

FB-06	Hora de puertas abiertas protección	Por defecto	10 segundo s	Mín. Unidad	1s
Configuración Rango	5 ~ 99 s				
FB-08	Hora de cerrar la puerta protección	Por defecto	15 segundo s	Mín. Unidad	1s
Configuración Rango	5 ~ 99 s				

El abrir/cerrar puerta tiempo protección medio: Cuando el sistema salidas abrir/cerrar comando de puerta pero no' no recibir abrir / cerrar puerta límite comentario después el tiempo de FB -06, la puerta máquina vueltas a cerrar /abrir puerta en una vez. Este es una vez para puerta abierto y cerca. Cuando él alcanza el veces FB-09 (abrir/cerrar puerta veces) configuración de abrir/cerrar puerta, el sistema voluntad advertir E48 Error de puerta abierta o Puerta E 49 cerca error.

FB-09	Horarios de apertura y cierre de puertas		Por defecto	0	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 ~ 20				

Este función código conjuntos el puerta abierto y cerca veces después el FB -06/ FB -08 configuración Tiempo . Cuando el ascensor abre y cierra los tiempos de la puerta. es superior a este valor de configuración, El ascensor avisará E48 error o E49 error.

Si FB-09 = 0, puerta encendido-apagado protección es invalidación. El sistema voluntad no detener apertura /cierre puerta hasta él recibe apertura/cierre de puerta señal límite.

FB-10	Correr Estado de la puerta del piso principal		Por defecto	0	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 ~ 1				

FB-10 es la función para esperar el ascensor cuando la puerta del piso principal se abre. 0: abrir el puerta normalmente

1: puerta abierta esperando

FB-11	Tiempo Mantener para llamada externa a puerta abierta		Por defecto	5 segundos	Mín. Unidad	1s
	Configuración Rango	1 ~ 30 s (correspondiente al externo) llamar)				

Él ' s el longitud de tiempo espera cuando allá ' s externo llamar dominio pero No operación caja dominio. Si allá ' s cierre puerta dominio ingresando, él responde a el dominio inmediatamente.

FB-12	Tiempo mantener para llamada interna a puerta abierta		Por defecto	3 segundos	Mín. Unidad	1s
	Configuración Rango	1 ~ 30 s (correspondiente al interno llamar dominio)				

Él ' es el tiempo de espera cuando hay Operación de caja dominio. Si hay ' s cierre comando de puerta introduciendo, Responde al comando inmediatamente.

FB-13	Control de tiempo para el principal piso a abierto puerta		Por defecto	10 segundos	Mín. Unidad	1s
	Configuración Rango	1 ~ 30 s				

Él ' s el longitud de tiempo espera cuando el elevar correr s a el principal piso. Si allá ' s cierre comando de puerta introduciendo, Responde al comando inmediatamente.

FB-14	Tiempo manteniendo la puerta abierta	Por	años 30	Mín.	1s
-------	--------------------------------------	-----	---------	------	----

**Función descripción del parámetro**

	retrasando	defecto		Unidad	
Configuración Rango	10 ~ 1000 s				

Él's el tiempo para acuerdo el puerta abierto cuando allá's puerta abierto retrasando señal Introduciendo. Si allá's puerta cerca señal introduciendo, él responde a cerca el puerta inmediatamente cuando el puerta La señal abierta desaparece.

### 6.13 Protección del grupo FC Función Parámetros

FC-00	Selección de cortocircuito protección detección a la tierra después fuerza en	Por defecto	1	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 , 1			

Él poder detectar si allá's corto circuito error a el tierra cuando fuerza en a través de el configuración de este función código. Si esto función es válido, el elevar voluntad detectar solo en el momento de fuerza en. Si el motor es corto circuito protección a tierra a través de el detección, el sistema paradas Salida inmediata y salidas E23 Fallo de cortocircuito a tierra.

0: Prohibido; 1: Permitir.

FC-01	Selección de protección opcional	Por defecto	1	Mín. Unidad	1	
	Configuración Rango	Bit0: Sobrecarga elección de protección 0 : Prohibido 1 : Permisible Bit1 : Producción selección de fallo de fase 0 : Fallo de fase protegido 1 : Fallo de fase desprotegido Selección de función de sobreajuste 0: Función de sobreajuste válida Invalidación de la función por sobreajuste Bit3: E053 añadir sentencia de límite de cierre de puerta 0: no nuevo método 1: viejo método + viejo método Bit4: luz de juez de límite de cierre de puerta cortina 0: no reapertura 1: vuelva a abrir la puerta Bit5: Juicio de comunicación DSP 0: cable roto controlar 1: no controlar Bit6: nuevo método para puerta paralela bloquear 0: usar maullar método 1: reanudar a 745 programa Bit7: comprobación de exceso de velocidad de revelación 0: comprobar 1: no controlar				

Este función parámetro poder colocar el encima carga protección y producción fallo de fase protección, y él's principalmente Se utiliza para la detección de fábricas. Usuarios necesidadNo lo he establecido él.

FC-02	Coeficiente de protección contra sobrecargas	Por defecto	1.00	Mín. Unidad	0.01
-------	----------------------------------------------	-------------	------	-------------	------

**Función descripción del parámetro**

	Configuración Rango	0,50 ~ 10,00
--	------------------------	--------------

Este función código' s referido valor es sobrecarga actual. Cuando el sistema detecta eso el producción actual llega a el FC-02 × motor' s calificado actual y último afuera el especial tiempo, el El sistema emitirá E11 Sobrecarga del motor .

FC-03	Coeficiente de preaviso de sobrecarga		Por defecto	80%	Mín. Unidad	1%
	Configuración Rango	50 ~ 100%				

Este función código referido valor es motor' s sobrecarga actual. Cuando el sistema detecta eso el producción actual llega a el FC-03 × motor calificado actual y último afuera el especial tiempo, El sistema emitirá una señal de prealerta .

FC-04	Tiempos de reinicio automático de errores		Por defecto	0	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 ~ 10				

Este función código poder colocar el sistema autorreinicio veces cuando allá' s sistema error. Si Los tiempos de error del sistema superan este valor, el sistema permanecerá y esperar servicio.

0 : Él significa que hay' s Sin función de reinicio automático en el sistema.

FC-05	Intervalo de tiempo para el reinicio		Por defecto	5 segundos	Mín. Unidad	1s
	Configuración Rango	2 ~ 20 s				

El intervalo tiempo entre el comienzo del falla y el automático falla restableciendo, y el tiempo de espera entre dos fallos se activa automáticamente reiniciar.

Código de función	Nombre	Configuración Rango	Por defecto	Mín. Unidad
FC-06	Primer error información	0 ~ 3199	0	1
FC-07	Primer error mes y día	0 ~ 1231	0	1
FC-08	Segunda información de error	0 ~ 3199	0	1
FC-09	Segundo error mes y día	0 ~ 1231	0	1
⋮	⋮	⋮	⋮	⋮
FC-24	Décimo error información	0 ~ 3199	0	1
FC-25	Décimo error mes y día	0 ~ 1231	0	1
FC-26	Último error información	0 ~ 3199	0	1

**Función descripción del parámetro**

FC-27	Última velocidad de error	0.000 ~ 3.000 m/s	0.000	0,001 m/s
FC-28	Último error actual	0,0 ~ 999,9 A	0.0	0,1 A
FC-29	Último error voltaje del bus	0 ~ 999 V	0	1 V
FC-30	Último error mes y día	0 ~ 1231	0	1
FC-31	Última hora de error	0 ~ 2359	0	1

Este grupo función códigos poder nota el el último 11 tiempo s error código, piso y tiempo. El error información es hecho arriba de 4 bit, el superior 2 poco significa el coche parado piso cuando error ocurre, y el 2 inferiores poco código de error medio. Por ejemplo: Si el última información de error anotado por FC-26 es 1035, él medio eso el el último error código es Err35 y el el último error piso es el décimo piso. FC -28 ~ FC -31 registro el salida actual , autobús Voltaje y el idiográfico tiempo cuando Se produce el último error. El error tipo y significado se refiere a capítulo 8.

---

## 6.14 Comunicación del Grupo FD Parámetros

Código de función	Nombre	Configuración Rango	Por defecto	Mín. Unidad
FD-00	Baudios ajuste de velocidad	0: 300 bps 1: 600 bps 2: 1200 bps 3: 2400 bps 4: 4800 bps 5: 9600 bps 6: 19200 bps 7: 38400 bps	5	1
FD-01	Formato de datos	0: Sin salida 1: Incluso el check-out 2: Impar verificar	0	1
FD-02	Dirección local	0 ~ 127 , 0 : Dirección de transmisión	1	1
FD-03	Retraso en la respuesta	0 ~ 20 ms	10 ms	1 ms
FD-04	Comunicación tiempo de retraso	0,0 ~ 60,0 s , 0.0s : invalidación	0.0 s	0,1 s

Este grupo de códigos de función puede configurar NICE3000 RS232 De serie comunicación parámetro para arriba poco motor escucha software comunicación. FD-00 conjuntos De serie comunicación bau d tasa, FD-01 conjuntos De serie comunicación datos marcos formato, y FD-02 conjuntos el local DIRECCIÓN de controlador . Estos parámetros' configuración debe ser el mismo con el De serie comunicación parámetros del controlador entonces eso ellos poder comunicar normalmente. FD-03 conjuntos el Dela Ying tiempo de controlador transmitiendo datos por el De serie puerto. FD-04 conjuntos el con el tiempo del De serie puerto comunicación , y el tiempo de marco datos transmitido debe ser dentro el tiempo de FD -04 configuración . De lo contrario, puede producirse un error de comunicación. ocurrir.

## 6.15 Elevador de grupo FE Función Configuración Parámetros

FE-00	Selectivo colectivo modo		Por defecto	0	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 , 1 , 2				

- 0: Totalmente selectivo, elevar responde a llamada ascendente y descendente llamar.
- 1: Selectivo hacia abajo, solo ascensor responde a pasillo abajo llame y no' no responder a sala arriba llamar.
- 2: Selectivo hacia arriba, solo ascensor responde a sala llamada ascendente y no' no responder a sala abajo llamar.

Código de función	Nombre	Configuración Rango	Mín. Unidad	Por defecto
FE-01	Piso 1 pantalla correspondiente	0000 ~ 1999	1	1901
FE-02	Exhibición correspondiente del piso 2		1	1902
FE-03	Exhibición correspondiente del piso 3		1	1903
FE-04	Exhibición correspondiente del piso 4		1	1904
FE-05	Exhibición correspondiente del piso 5		1	1905
FE-06	Exhibición correspondiente del piso 6		1	1906
FE-07	Piso 7 correspondiente mostrar		1	1907
FE-08	Exhibición correspondiente del piso 8		1	1908
FE-09	Exhibición correspondiente del piso 9		1	1909
FE-10	Piso 10 pantallas correspondientes		1	0100
FE-11	Piso 11 pantalla correspondiente		1	0101
FE-12	Piso 12 pantallas correspondientes		1	0102
FE-13	Piso 13 pantallas correspondientes		1	0103
FE-14	Piso 14 pantallas correspondientes		1	0104
FE-15	Piso 15 pantallas correspondientes		1	0105
FE-16	Piso 16 pantallas correspondientes		1	0106
FE-17	Piso 17 pantalla correspondiente		1	0107
FE-18	Piso 18 pantallas correspondientes		1	0108
FE-19	Piso 19 pantalla correspondiente		1	0109
FE-20	Exhibición correspondiente del piso 20		1	0200
FE-21	Exhibición correspondiente del piso 21		1	0201
FE-22	Exhibición correspondiente del piso 22		1	0202
FE-23	Exhibición correspondiente del piso 23		1	0203
FE-24	Exhibición correspondiente del piso 24		1	0204

**Función descripción del parámetro**

FE-25	Exhibición correspondiente del piso 25		1	0205
FE-26	Exhibición correspondiente del piso 26		1	0206
FE-27	Exhibición correspondiente del piso 27		1	0207
FE-28	Exhibición correspondiente del piso 28		1	0208
FE-29	Exhibición correspondiente del piso 29		1	0209
FE-30	Exhibición correspondiente al piso 30		1	0300
FE-31	Exhibición correspondiente del piso 31 (puerta doble plural selección sala configuración de llamadas)		1	0301

Este función de grupo código puede configurar sala mostrando contenido del Piso opuesto. Su valor es compuesto de 4 bit. El superior 2 bit expresa el dígito de las decenas del piso que se muestra y el más bajo 2 poco expresar el primero Rango de exhibición de piso. El superior 2 poco ' arena 2 inferiores poco ' s Los significados son los siguientes:

Código	Mostrar	Código	Mostrar
00	0	10	A
01	1	11	B
02	2	12	GRAMO
03	3	13	H
04	4	14	Yo
05	5	15	METRO
06	6	16	PAG
07	7	17	R
08	8	18	-
09	9	19	Sin pantalla
20	12	21	13
22	23	≥22	Sin pantalla

Por ejemplo:

Actual piso	Requerido mostrando	Superior 2 ajuste de bits	2 inferiores ajuste de bits	Correspondiente configuración del código de función
Sótano 1	-1	' - ' correspondiente código 18	' 1 ' código correspondiente 01	1801

**Función descripción del parámetro**



Piso 1	GRAM O	Sin pantalla, correspondiente código19	' G ' código correspondiente 12	1912
Piso 2	2	Sin pantalla, código correspondiente 19	' 2 ' código correspondiente 02	1902
Piso 14	13A	' 13 ' , código correspondiente 21	' A ' código correspondiente 10	2110

FE-31 poder ' no solo colocar el piso 31 sala mostrando contenido, pero también poder expresar el puerta opuesta plural selección sala llamar función . Cuando FE -31 configuración valor no es ' no menos que 10 , se expresa el piso 31 sala correspondiente mostrando contenido . Si el más alto piso es menos que piso 29(F6-00<29) cuando FE-31 valor de ajuste es menos que 10, él expresa eso un piso abajo piso 10 es doble puerta y doble sala mostrando. Colocar el encendido-apagado cambiar DIRECCIÓN de atrás puerta sala llamar panel como 31, el sistema poder diferenciar frente puerta y atrás puerta. En este tiempo, FE-31 configuración parámetro expresa el correspondiente piso del sala llamar panel encendido-apagado Ajuste del interruptor 31.

Para ejemplo: el más alto piso es piso 10, el más bajo piso es piso 1, y piso 2 es el puerta doble con sala llamar mostrando panel y botón . En este tiempo, colocar FE-31 como 2. En este forma, los dos mostrar paneles de encendido - apagado cambiar configuración DIRECCIÓN 31 y 2 ambos poder ser usado para el llamada de sala mostrando panel de piso 2. Pero en este condición, el dos sala llamadas tener el mismo vocación función, puede ' No controlo la puerta de entrada y Puerta trasera todo por sí mismo.

FE-32	Selección de función de fábrica de ascensor 1	Por defecto	35843	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 ~ 65535			

Este función código conjuntos el elevar fábrica requerido función . Cada función es revisado por un binario número, " 1 " expresa esta función admisible, " 0 " expresa que esta función está prohibida. Si elevar necesidades maquinista función , fuego devolver función, inspección automático cerca, auto llamar señorita -borrar, puerta salto de bloqueo función de inspección válida mientras otra función invalidación , el binario La configuración del sistema es como Sigue:

Binario poco	Función	Configuración binaria	Binario poco	Función	Configuración binaria
Bit0	Maquinista	1	Bit8	Tiempo compartido piso de servicio	0
Bit 1	Fuego volver a piso principal	1	Bit9	Independiente correr	0

Función descripción del parámetro

Bit2	Renivelación	0	Bit10	Inspección automática o cerrar la puerta	1
Bit3	Preapertura	0	Bit11	Llamada de coche extrañar borrar	1
Bit4	Sala llamar conglutinación desecho	0	Bit12	Llamada de sala extrañar borrar	0
Bit5	Seguridad nocturna piso	0	Bit13	Emergencia ejecución automática auto	0
Bit6	Abajo colectivo selectivo fastigio servicio	0	Bit14	Emergencia rescate automático con el tiempo protección	0
Bit7	Fastigio servicio	0	Bit15	Puerta cerrar saltar prueba	1

El entorno binario El número es 1000110000000011; el número de algoritmo correspondiente es 35843, entonces FA-01 debe ser colocar as35843.

FE-33	Selección de funciones de fábrica del ascensor2	Por defecto	32	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 ~ 65535			

Fábrica por defecto es forzado reductor conglutinación inspección función, cual es listado en el siguiente gráfico.

Binario poco	Función	Configuración binaria	Binario poco	Función	Configuración binaria
Bit0	Reservado	1	Bit8	Salida NC de estrella encerrada contactor	0
Bit 1	Apertura de puerta límite mantener abierto	1	Bit9	Inversión arrasamiento parada inmediata	0

Binario poco	Función	Configuración binaria	Binario poco	Función	Configuración binaria
Bit2	Sin salida puerta señal de cierre cuando correr	0	Bit10	Pesaje analógico aporte usos 10 poco ANUNCIO muestreo	1
Bit3	Puerta cerrada Mantenimiento detectar puerta cerrada límite	0	Bit11	Sin puerta cierre comando después Apagado de la luz en el auto	1
Bit4	Contactor conglutinación recuperar automáticamente	0	Bit12	Sin parar selección de funciones en el Inversión nivelación de No piso de servicio	0
Bit5	Fuerza reductor cambiar conglutinación inspección	0	Bit13	Velocidad rápida elevar , s función de protección selección	0
Bit6	Sincrónico motor cerrado contactor de estrella salidas cuando él paradas	0	Bit14	Sin visualización de dirección cuando hay ' s No llamar después de la elevar paradas	0
Bit7	Reservado	0	Bit15	Puerta de paso control por separado	1

En orden a hacer él conveniente para elevar fábricas a hacer el valor agregado configuración, varios funciones de LINDO 3000 es preferido a través de FE-32, FE-33. El funciones mencionado arriba son descrito como sigue:

**Motorman:** Habrá ser No función de motorista Si hay Selecciónde' s.

**Fuego devolver a principal Piso:** Después este selección, usar poder conseguir en el fuego devolver a el principal piso función a través de el piso mostrar panel I o principal control panel Terminal (fuego señal). En este condición, el elevar voluntad detener en el más cercano piso sin apertura el puerta si él ' s correr en eso momento. Entonces, Si hay señal de bombero Al introducirlo, el ascensor se pondrá en marcha. en bombero correr.

**Renivelación:** El auto carga es cambio dramáticamente cuando entonces auto puerta abre, él voluntad porque el auto jaula de alto piso elevar o pesado carga elevar más alto o más bajo que el sil I. Después elegir esta función, el elevar voluntad r nivelación electrónica correr con bastante bajo velocidad cuando el puerta es abierto. El La función requiere el cooperación de el externo adjunto puerta contactor , y él necesidades tres contactores de nivelación (arriba, abajo) nivelación, zona de puerta).

**Preapertura:** Cuando el elevar es correr Normalmente, el velocidad es más lento que 0,1 m/s en el detener el curso de ping y la señal de la zona de la puerta es válido, salta por la puerta

parámetro

cerrar señal a través de envolver puerta contactor, y abre previamente la puerta a hacer el máxima eficiencia.

Sala llamar conglutinación desecho: Generalmente, Si el sala llamar botón es conglutinación, él puede causa el elevar repitiendo apertura el puerta en el actual piso. Despues usando este función , Lindo 3000 poder identificar el información de el sala llamar botón automáticamente. Si cualquier anormal es encontró, él se deshará de la botón en movimiento propio, así ganóNo afecta el uso del elevar .

Noche seguridad piso, abajo colectivo selectivo fastigio servicio, fastigio servicio y Función de piso de servicio de tiempo compartido: consulte el parámetro introducción en Grupo F6.

**Salida de freno salida previa a la ejecución**

Para asíncronos especiales maestro máquina Uso, tratamiento especial por tiempo. secuencia; inválido para sincronización máquina.

Independiente correr : Él ' s no en paralelo ( grupo control ), y él obtiene en el funcionamiento independiente condición a través de el independiente correr cambiar en el auto jaula. En el momento, el elevar no ' no responder a el sala llamar y el puerta operación es el mismo con eso en maquinista condición que significa que hay ' s sin cierre automático de puerta y él abre el puerta automáticamente Si no logra completar el cierre del puerta. Si él ' s en el paralelo (grupo control) estado , el sistema se bajará de la paralelo (control de grupo) en movimiento propio.

Mantenimiento automático cerca puerta: Cuando el máquina habitación es en el mantenimiento operación, si el auto jaula ' s puerta no es ' no cerrado , él voluntad causa el elevar ' s puerta cerrar bloquear y el ascensor puede' no viajar. Si elegir este función, prensa ARRIBA y ABAJO botón, el elevar voluntad cerca el puerta automáticamente cuando él ' s en mantenimiento . Hay ' s No se emite señal de puerta cerrada Si no lo haces' no prensa ARRIBA y ABAJO botón.

Auto llamar extrañar borrar: Si usted son listo a borrar el registrado auto llamar dominio, prensa el botón de llamada dos veces continuamente (tiempo de intervalo alrededor 0,5 s), el El sistema lo hará Cancelar este llamar. Sin embargo, Si el coche llama tiene estado bloqueado por el ascensor, puedes' td eliminar esto llamar dominio.

Sala llamar extrañar borrar: Si usted son preparado para eliminar el registrado sala llamar dominio , presione el botón de llamada dos veces seguidas (intervalo de tiempo de alrededor de 0,5 s), el El sistema lo hará Cancelar este llamar.

Emergencia ejecución automática auto: Mientras él usos imán permanente sincrónico motor, el elevar puede cumplir auto - corriendo auto a través de el adjunto estrella contactor cuando allá' s fuerza falla Y eso es abre el puerta cuando él diapositivas a el arrasamiento posición. Este función permite el económico rescate de emergencia darse cuenta.

Emergencia rescate automático con el tiempo protección: Si el auto jaula es en balance carga o el rescate conduciendo fuerza' s capacidad es no adecuado , va a causa largo emergencia rescate tiempo y incluso peligros ocurrir. Este función permite a detener

parámetro

rescatando cuando ejecución automática auto rescate tiempo es encima 100s, y tiempo de conducción de rescate Se acabó Años 50.

Puerta Prueba de salto de bloqueo: Si la puerta bloqueo de salto se encuentra después de la puerta abierto límite, el sistema alarmas E53 cuando el elevar es correr en condición normal.

Puerta apertura límite mantener abierto: Si elegir este función, el elevar mantener salida abierto puerta señal cuando hay La puerta se abre límite mit.

No producción puerta cierre señal cuando correr: Si elegir este función, el elevar d oesn' no producción señal de cerrar puerta cuando él es correr .

Puerta cerca mantenimiento detecta puerta cerca límite: Si elige esta función, el sistema puede juzgar el puerta cerca límite señal en el puerta cerca mantenimiento función. Si no, el sistema poder Sólo juzgue la situación del límite de cierre de la puerta a través de puerta cerrar señal.

Contactor conglutinación recuperar automáticamente: Detectar el freno, y de viaje contactores' comentario contactos, alarma E36, E37 si el contactos son desviado, y él poder ' no recuperarse automáticamente. Si el dos errores ocurrir, este función permite a recuperar automáticamente No más de tres veces más largo que estos errores desaparecer.

Fuerza reductor cambiar conglutinación inspección: Este función permite a monitor el fuerza

reductor cambiar todo el tiempo cuando el elevar es correr. Si conglutinación es detectado, él' s forzado a reducir.

Sincrónico motor adjunto estrella contactor salidas cuando él paradas: Sincrónico motor cerrado estrella contactor poder asegurar eso allá ganado' no ser rápido velocidad deslizar correr incluso cuando el freno no ' no trabajar . Bajo este función , LINDO 3000 producción Terminal selección 12 ( motor síncrono cerrado estrella producción) poder producción en auto-movimiento cuando el elevar se detiene. Si elegir el comentario contacto aporte (algunos códigos de función establecidos como 30 o 62 en función códigos F5 -01~F5-24), LINDO 3000 voluntades monitor el comentario contacto en el solicitud de sincrónico motor , y alarma E29 Si ocurre algo anormal .

CAROLINA DEL NORTE tipos de adjunto estrella contactor : En sincrónico motor , cerrado estrella contactor El control suele adaptarse Interruptor NC.

Pesaje analógico usos de entrada 10 poco Muestreo de AD :

Peso término análogo aporte usos 10 bit AD muestreo: " 0 " , peso término análogo usos 8 bit AD muestreo; " 1 " , pesando usos analógicos 10 poco Muestreo de AD. Después de seleccionar esta función , él necesidades Nuevo autoajuste de pesaje

No cerca puerta dominio producción cuando el luces en el auto son apagado: Bajo ahorro energía estado, el elevar no ' no necesidad a continuamente producción cerca puerta dominio en caso eso el La máquina de la puerta funcionará durante mucho tiempo. tiempo.

parámetro

No parada función selección en el no servicio piso inversión arrasamiento: En el lugar de el ascensor' s solicitud, parte del pisos puede no ser servicio pisos para alguno razón, y él requiere eso el elevar poder' no detener en estos pisos en el curso atrás a el nivel. Usuario poder seleccionar a través del BIT12 del FE-33, Si el BIT12 es 1, Sistema de control NICE 3000 juzgará si el actual piso ¿Es piso de servicio o no? en el curso De vuelta a la nivel, y él poder solo detener en el Piso de servicio.

Ascensor de alta velocidad' s Selección de la función de protección: En Presente, tracción sincrónica motor Es rápido velocidad ascensores (encima que 2,5 m/s) son más y más ampliamente usado. Para el rápido velocidad solicitud, LINDO 3000 añade especial función de protección a proteger de el accidentes (semejante como (apresurarse hacia la cima) ocurriendo. DonNo utilice la función mientras velocidad es inferior a 2,5 m/s.

No dirección mostrando cuando elevar paradas y No llamadas: El función debería ser seleccionado a través del BIT14 de FE-33. Tras la selección, NICE 3000 detectará Si hay son otro llamadas cuando el elevar se detiene cada uno tiempo . Si no , él voluntad inmediatamente Cancelar el dirección mostrando y ganado' no mostrar la dirección.

Control independiente de puerta abierta que incluye las siguientes funciones:

A. Abierto puerta retrasando: Después usando esta función, el ascensor ganado' no cerca el puerta, cuando prensa el abierto puerta retrasando botón. Él mantiene abierto y no' no necesidad a colocar el tiempo . Si allá' s sin prensa en el abierto puerta d retrasando botón, el cerca función de la puerta es el Lo mismo con el estándar Función de cerrar puerta.

B. Puerta 1 y Control de puerta 2: Aumentar la función JP16 de MCTC-CCB-A, JP16 es como puerta1 y puerta2' s control cambiar. El cambiar es operado por el botón, y él voluntad hacer puerta1 y puerta2 cambiar después de cada presionando. Cuando por primera vez encendido, él es consideró como puerta1 control. Si allá' s solo uno puerta en este piso, el puerta1 y puerta2 apertura es invalidación; si hay son dos puertas, seleccionar a través de este botón, pero ganó' no abierto el dos puertas sincrónicamente. Cada prensa en el botón significa que una vez que el interruptor de control de la puerta 1 y la puerta 2 cambian, y allí son más que 3 segundos intervalo tiempo.

DO. Externo llamar para actual piso apertura el puerta: Después de la elevar cerca el puerta, el actual piso tiene la función de reapertura.

D. Abra la puerta cuando se detenga s: Cuando la elevar se detiene, él Se juzga según a varios condiciones: Si hay El único lado externo único Llamar, el elevar paradas y abre el puerta eso es vocación; Si allá son dos lados externo llamar, el elevar paradas y jueces a abierto el puerta de acuerdo a a puerta1 y puerta2 control cambiar; Si allá' s No externo llamar , pero interno llamar, el jueces de ascensor a abierto La puerta de acuerdo con el interruptor de control de la puerta 1 y la puerta 2 cuando vida se detiene;

E. Después de seleccionar esta función, el piso más alto del decimoquinto piso (físico piso). Externo llamar DIRECCIÓN 1~15 corresponde a Piso 1~15 puerta 1 externo llamar, y externo llamar DIRECCIÓN 17~31 corresponde a Piso 17~31 puerta 2 llamada externa.

## 6.16 Fábrica del Grupo FE Parámetros s (Reservado)

## 6.17 Grupo FP Parámetros de usuario

**parámetro**

FP-00	Contraseña de usuario	Por defecto	0	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 ~ 65535			

Establezca cualquier número pero cero, el contraseña La función de protección es válida.

00000: Claro el contraseña valor configuración por anterior usuario, y hacer el contraseña invalidación de la función de protección .

Después el usuario contraseña es colocar y válido , cuando él obtiene en el parámetro configuración estado , puede ' no controlar o modificar el parámetros si el contraseña es no correcto . Detalles de configuración de contraseña Se enumeran las medidas en la sección 4.2.4.

Por favor firmemente recordar su configuración contraseña, y contacto con el fábrica si usted mal configurado o olvidar.

FP-01	Restablecimiento de parámetros	Por defecto	0	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 , 1 , 2			

0: Ninguno;

1: Devolver a fábrica parámetros. Todo el valores de otro función parámetros pero F1 El código de función de grupo volverá a los parámetros de fábrica. Por favor opere con ¡precaución!

2: Borrar memoria parámetro. Limpiará todo el error registrado información.

FP-02	Examen de configuración del usuario	Por defecto	0	Mín. Unidad	1
	Configuración Rango	0 , 1			

0: Invalidation

1: Válido, y el operación teclado solo pantallas aquellos parámetros diferente de fábrica configuración.



# 7

---

y ajuste típicos del sistema

# Capítulo 7 Aplicación típica del sistema y ajuste

## 7.1 Elevar Ajuste

### ADanger

Cuando el elevar es en ajustando estado, por favor mantener No persona en el eje y en el ¡Coche! De lo contrario, puede que haya ser grave accidente.

En Orden a ser conveniente para ajustar , este El capítulo fue escrito de acuerdo a a el normal secuencia de elevar ajuste. Como el periferia circuito y máquina instalado son finalizado completamente, tú poder Completar el ascensor básico ajustar.

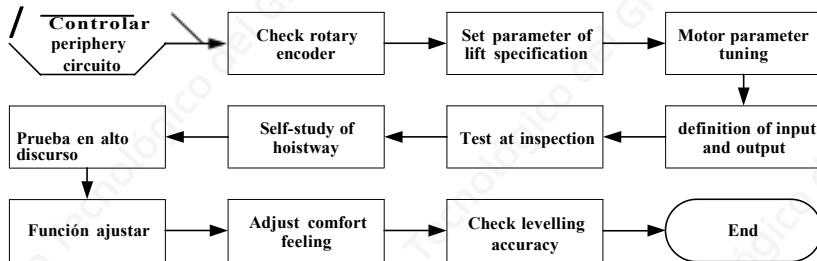


Fig. 7-1 Ajuste proceso

### 7.1.1 Verificar antes de probar en bajo velocidad

El elevar obtiene en el ajustando paso después el instalación. El correcto ajustando es a garantizar para elevar' s normal seguro correr. Antes el ajustando en el elevar, él necesidades a controlar si cada parte es permitido a ajustar en orden a asegurar el seguridad en sitio. En el menos dos personal son requerido en ajuste. Y corte la energía inmediatamente si ocurre algo anormal . situación ocurre.

#### 1) Cableado mecánico y eléctrico inspección de la lugar

Controlar el externo alambrado antes el sistema es encendido a hacer seguro de regiones y personal seguridad.

- Verificar Si el regiones' Los tipos son coincidió .
- Circuito de seguridad es pasó a través.
- Cerradura de la puerta circuito es pasó por y trabajar seguramente.
- Eje es liso y No uno en el auto, y poseer el condiciones adecuado para el elevar seguridad correr.
- Bien conectado a tierra.
- Cableado externo correcto según fábrica. cianotipo.
- Cada interruptor funciona normalmente y funciona seguramente.
- Verificar el circuito' s intervalo resistencia, y controlar si corto circuito a el suelo existe.

- i) Confirmar el elevar es en inspección estado.
- j) Mecánica regiones son instalado a el bien posición , y él ganado' no causa Daños al equipo o personales lesiones.
- 2) Codificador inspección
- a) Codificador comentario legumbres señal es un importante garantía para el sistema a realizar control preciso El necesidades especiales Inspección antes del ajuste.
- b) Instalación del codificador es estable y cableado es confiable.
- c) Codificador señal alambrado y fuerte fuerza circuito son colocar en apartado surcos a prevenir de interferencias.
- d) Es quería ser mejor a introducir el codificador alambrado de el codificador en el Panel de control . Si el cableado es no lo suficientemente largo y necesidad conectado a el suelo, el extensión parte debería usar blindado cable y el conexión con el codificador' s original El cable debe estar mejor soldado con electricidad. hierro.
- e) Codificador' s blindado nivel requiere controlador' s uno Terminal conectar a el tierra de forma fiable.
- f) El diagrama de cableado detallado del codificador se refiere a sección 3.2.3.

### 3) Verificar fuerza

Controlar usuario' s El poder antepone el sistema es encendido.

El usuario' s fuerza Voltaje entre cada fase debería ser dentro  $380\text{ V} \pm 15\%$  , y El grado de desequilibrio no debe ser encima 3%.

- a) El Voltaje entre COM y el aporte Terminal (CN3 24V) encendido el principal control El tablero debe estar dentro DC24V  $\pm 15\%$ .
- b) Verificar el especificación del principal introducir cable, y el capacidad de interruptor debería alcanzar los requisitos.



**Note** Si el sistema Voltaje de entrada está por encima del valor permitido, va a traer consecuencias devastadoras. Entonces atención es requerido en inspección. Pagar atención a el positivo polo y negativo polo de corriente continua fuerza. Si allá' s fase desaparecido en el sistema ingresar fuerza parte, por favor donNo opere el elevar.

### 4) Conexión a tierra inspección

- a) Verificar el resistencia entre toma de tierra Terminal Educación física y el Terminal como sigue , confirmar si es infinito, Si es así es demasiado pequeño, comprobar inmediatamente
- R , S , T y Educación física
- U , V , W y Educación física
- Principal placa 24V y Educación física
- Motor U , V , W y Educación física
- Codificador 15V , A , B , PGM y Educación física

- f) +, - Terminal de autobuses y Educación física
- Terminal de circuito seguro, cerradura de puerta, circuito de inspección y Educación física
- b) Verificar el resistencia entre el toma de tierra Terminal de todo el eléctrico parte y fuerza

aporte Educación Física, Debería ser tan pequeño como posible. Si es así es demasiado grande, por favor controlar inmediatamente.

### 7.1.2 Ajuste de la velocidad lenta correr elevar

Después del exterior inspección, obtener deshacerse de la control de frenos cable, cerca el fuerza, y observar No salida de el freno control Terminal cuando el elevar es no en correr estado. Incluso si el control de frenos cable es conectado, el freno ganado' no abierto. Entonces cortar apagado el fuerza, y conectar El cable de control del freno. Prepárese para correr a baja velocidad.

#### 1) Comprobar después poder encendido

- a) Verificar el Voltaje entre COM y el aporte Terminal (CN3 24 V) encendido el principal control junta, Debería estar dentro DC24V ± 15%.
- b) Verificar la alimentación interior y exterior. Llamando , dentro DC24V ± 15%.
- c) Verificar el voltaje entre 15 V y PGM de CN6, valor: DC15V ± 2%.

#### 2) Verifique la función de configuración de parámetros. del grupo F5

Terminal función parámetro F5, decide si el recibió señal es correspondiente con señal enviado a sistema, y si el esperado control apuntar es el mismo con el real control apuntar.

- a) Por favor controlar de acuerdo a la fábrica dibujandola el función de cada Terminal es correcto, y si el El tipo de entrada y el tipo de salida son el mismo con el realidad.
- b) Podemos confirmar si la aporte estado de correspondiente Terminal es correcto por el lámpara estado y configuración tipo de correspondiente aporte y producción terminales en el principal control junta

#### 3) Puesta a punto del motor

Motor sintonización debe ser en operación panel control modelo. Antes sintonización, por favor aporte parámetro F1-00 ~ F1-05. LINDO 3000 ascensor integrado controlador partidos estándar motor parámetros según a el letrero parámetro ; control de distancia modo depende en motor parámetro profundamente. A ganar bien funciones de control, la motor parámetro ingresado debe ser correcto. Detalles Se describen los métodos de afinación en el capítulo 6 y la aplicación de sincrónico motor En esto capítulo.

** Note** Antes el sintonización de el sincrónico motor, hacer seguro el codificador ha completado el Instalación y cableado. Después de la puesta a punto de el sincrónico motor, hacer seguro el sincrónico El motor funciona normalmente y luego recuperar el cable soga.,

#### 4) Puerta máquina ajustar

- a ) Verifique el conexión del puerta máquina según el instrucción y el tipos de la puerta máquinas. Medida el puerta máquina' s fuerza. Mover el auto en el Área de la puerta.

Doblar fuera de la puerta máquina 's fuerza . Coloque el puerta máquina en ajuste estado. Conducir el puerta de tierra por máquina de puerta. Observar puerta máquina ' s correr dirección, correr velocidad, esfuerzo de torsión, si chocar existe o no, y si el puerta abre a el Posición correcta . Ajustar la máquina de la puerta ' s parámetros a hacer él correr normalmente.

- b) Conjunto FB-00 , FB -02~FB-05 de acuerdo a a el hecho. Colocar FB-06 , FB-08 de acuerdo a a ancho y velocidad de el puerta. Dejar alguno prestación a evitar frecuente protección de puerta máquina. Colocar FB-09~FB-14 correctamente a hacer el puerta correr encontrarse gente ' requerir

(Generalmente el valor predeterminado puede cumplir con el requisitos ).

#### 5) Prueba en baja velocidad (inspeccionar la velocidad de los iones)

Después de completar las operaciones anteriores, podemos intentar a correr el auto en bajo velocidad (inspección velocidad). La velocidad se está configurando por F3-11.

- a) Verificar aporte señal : vista con cuidado si el acción secuencia de el cambiar señales recibidas en el viaje proceder es correcto o no.
- b) Verificar producción señal : vista con cuidado si el de fi nición de MCB , AGRADABLE 3000 terminal de salida es correcto y trabajar de eso es normal, y si el señal y el contacto controlado por El terminal de salida MCB funciona bien.
- c) Verificar correr dirección : lugar el auto en sin fin piso y comenzar bajo aceleró correr , ver si el actual dirección es el mismo con el dirigido dirección; si no, por favor intercambio dos fases del motor son tres fases aleatoriamente.
- d) Verificar codificador: si el velocidad es anormal, balancearse cuando viajar, el producción actual es también excelente o anormal ruido, por favor controlar conexión de codificador, y intercambio fase A, fase B
- e) Verificar comunicación: vista si el comunicación indicar lámpara POLICÍA, BRINCAR son normal.

#### 7.1.3 Ajuste de la alta velocidad correr elevar

Antes de ajustar en alta velocidad, Por favor confirme que arriba y abajo fuerza reductor cambiar, fin cambiar, limitado cambiar acto correctamente, arrasamiento tableros de flash son instalado correctamente; acción secuencia de arrasamiento inductor Está correctamente conectado el codificador. es correcto; F1-12 legumbres número por La rotación del codificador se está configurando correctamente.

- 1) Comprobar antes alta velocidad
  - a) Allí ' s alguno intervalo entre ajuste en bajo velocidad y eso en alto velocidad . Por favor repita la comprobación antes de probar en baja velocidad.
  - b) Confirmar la conexión del techo del automóvil. junta.
  - c) Conexión de PODER comunicación y externo vocación es correcto, y el Voltaje es  $24V \pm 15\%$ .
  - d) Confirmar esa fuerza reductor cambiar, fin cambiar, limitado cambiar son instalado correctamente, y acto seguramente.

- e) Confirme que cada interruptor acto seguramente.
  - f) Confirmar la conexión del haz de luz. es correcto.
  - g) Confirmar eso arrasamiento inductor' s conexión es correcto, y arrasamiento lámina es instalado correctamente.
  - h) Confirme que la conexión del dispositivo de conversación esté correcto, y trabajar normalmente.
  - i) Confirmar la conexión de llegada gong
  - j) Confirmar la conexión del coche iluminación y ventilador.
- 2) Autoajuste del eje
- a) Confirme que el circuito de seguridad y el circuito de la puerta son bien conectado
  - b) Hacer el sistema en inspección estado.
  - c) Colocar el coche en piso más bajo, y garantizar fuerza descendente reductor disponible
  - d) Conjunto F6-00, F6-01 correctamente y garantizar que F4-01 es 1.
  - e) Despues conseguir en F-7 fecha menú por traspuesta el modo a través de La UP y ENTER del teclado en MCB , el datos pantallas " 0 " . Prena ARRIBA a cambiar 0 a 1, y Presione ENTER, el sistema comienza a acelerar a fondo el auto -tuning y corre a el arriba en inspección velocidad. Entonces él desacelera a detener con el desaceleración de F3-08. Él completa autoajuste. Si no exitoso , sistema voluntad indicar error E35 . Si error E45 ocurre , el fuerza distancia del interruptor reductor es No lo suficiente , por favor referirse a parámetros del grupo F3.
  - f) Verificar el parámetros de F3-12 ~ F3-17 , F4-04 ~ F4-65 y anverso si el fecha de El piso está escrito en o no .

 **Nota** Si el arrasamiento tablero de flash es reajustado, por favor hacer autoajuste de eje antes corriendo a j alta velocidad !

3) Ajuste automático del pesaje

Cuando el sistema utiliza el pesaje analógico :

- a) Detect y confirmar
  - Confirme que el pesaje voltaje del sensor señal con 0 ~ 10 V se conecta con auto arriba junta o principal control junta.
  - Configuración F 5-36 de acuerdo a a el peso sensor tipo ( Pesando aporte selección ), y asegurar F8-01=0.
- b) Modo de funcionamiento de autoajuste cuando no hay carga
  - Cuando él' s en No carga autoajuste, elevar es en el principal aterrizaje y Asegúrese de que exista' s No carga en el auto.
  - Ajuste el sensor de pesaje a la posición adecuada.
  - Colocar F8-00=0, y prensa llave INGRESAR.
- c) Operación medidas de carga sintonización

- Cuando ajuste de carga, elevar es en el principal Aterrizaje y hay norte% calificado carga en el coche.
- Colocar F8-00=n%, y prensa llave INGRESAR.

El sistema lo hará automáticamente identificar Su valor de peso de lleno carga y encima Cargar. Despues del autoajuste, si sistema Necesita la función de compensación de pre-par , configurada F8-01=1.

Cuando el sistema utiliza el pesaje digital :

Detectar y confirmar:

- Detectar si el dígito de pesaje pesa la carga de las piezas de la máquina conectar Bueno.
- Detectar eso el digital carga señal l de lleno carga y encima carga es exactamente aporte en auto arriba tablero (CTB) señal relevante aporte punto.

Lleno carga y más ajuste de carga

- Poner 100% calificado carga en el coche. Ajustar el cambiar posición de lleno carga a hacer lleno carga acto de cambio pero interruptor de sobrecarga no. El sistema memoriza es como lleno carga.
  - Poner 110% calificado carga en el coche. Ajustar el cambiar posición de encima carga. a hacer encima interruptor de carga actúa. El sistema memoriza Se acabó carga.
- Cuando esté completo trabajo hacia arriba, ascensor puede ser preparado para lanzarse sobre alta velocidad .

#### 4) Prueba en alto velocidad

##### a) Prueba de comando del vehículo

Dejar el elevar en auto-movimiento estado. Llave en señal nivel dominio por atajo llave F1 en pequeño teclado o función código F7-00 en especial control panel. Observar si el elevar se ejecuta según el comando de configuración o no.

##### b) Llamada externa dominio pruebas

Dejar el elevar en auto-movimiento estado. Llave en externo llamar arriba y abajo dominio por función código F7-01, F7-02 en control especial panel, o presione cada piso externo llamar. Observar si el elevar se ejecuta según el comando de configuración o no.

##### c) Puerta abierta y cerca función pruebas

Cuando el elevar detener al aterrizaje, observar si el la puerta se abre normalmente o no y si puerta ' s acuerdo tiempo se reúne el requisitos o no. Cuando elevar responde a llamar y ser a correr, observar si la puerta cierra normalmente o no.

#### 5) Rápido velocidad correr

Despues pruebas en alto velocidad, detener elevar y agregar requerido funciones. Entonces comenzar ajuste en alto velocidad.

##### a) Conjunto FE-32, FE-33 y F8-08 según los usuarios' actual necesidades.

##### b) De acuerdo a usuario y actual necesidades, ajustar F6 grupo parámetros; Colocar servicio piso, cerradura principal aterrizaje F6-04, fuego principal aterrizaje F6-03,

aparcamiento principal aterrizaje F6-02, y control de grupo , control de tiempo compartido, control de fastigio paralelo.

c) Prueba de funcionamiento de fuego volver a principal aterrizaje

Si hay es el fuego volver a principal Disponibilidad de la función de aterrizaje y el fuego principal aterrizaje es Ajuste, marque el fuego botón en el fuego aterrizaje. Luego observe si el ascensor puede devolver a el fuego Aterrizaje normal y el estado de la puerta cumple el requisitos.

d) Bomberos función de ejecución

Si allá es bombero correr función configuración , después el elevar' s fuego devoluciones a el principal aterrizaje , marcar el fuego botón y el elevar inmediatamente obtiene en el bombero correr estado. El elevar ganado No responde a la llamada externa y el puerta máquina poder solo abierto el puerta cuando mantener presionando en el abierto Botón. Una vez que suelte el botón abierto botón, el puerta cerca inmediatamente.

Prueba de función de renivelación

Si el renivelación función es disponibilidad , observar si el elevar poder re - nivelar o no y la renivelación velocidad se reúne el requisitos o no. Si error es encima grande, por favor ajustar F3-10 apropiadamente.

F) Ajuste para la sensación de comodidad .

Ajuste el F3 grupo parámetros a hacer elevar correr con cómodo sentimiento. Si el elevar se tambalea, enmendar importante parámetros de acuerdo a a curva cuadro 6-2. Detalles son descrito en la sección 6.4.

Aviso: Elevar cómodo sentimiento es afectado por muchos factores. El desajuste de parte de la máquina y la La sección inapropiada de parámetros traerá en el malo cómodo sentimiento.

El efecto en el cómodo sentimiento por el máquina parte generalmente poder ser causa d en las siguientes condiciones:

- Detectar izar máquina Rueda helicoidal y eje helicoidal .
- Elevar guía' s verticalidad no' no solo afectar horizontal temblor en correr, pero también afectar el temblor vertical en correr.
- Elevar' s correr calidad es relacionado a el auto guía zapato. Si deseas a lograr mejor PMT pruebas curva, tú debería hacer auto estático balance y auto dinámica balance . Dejar auto zapata guía soportar lo mínimo resistencia y lograr elevación mejor calidad de correr.
- El contrapeso guía zapato' s falta de verticalidad y cojinete resistencia afectar elevar' s Sensación cómoda también.
- Efecto de frenado elevar Está empezando y terminando dramáticamente.
- Él poder afectar elevar cómodo sentimiento eso la articulación entre el motor y izar máquina suelto o deshilachado.
- El desequilibrado tirón del acero del elevador soga es el epicentro del temblor.
- El choque absorción bandeja bajo techo del coche, auto plataforma y máquina plataforma todo afectar elevar calidad de funcionamiento.

Parámetro selección afecta elevar cómodo sentimiento. Parámetro inadecuado configuración trae agitar en dirección vertical:

- ☒ F1-01~F1-11 de motor parámetros son principal parámetros de controlador a control motor. Si motor selección de modo, ajuste de parámetros o autoajuste no es ' no bien, él poder causar vibración o ruido del motor , y afecta sensación cómoda .
- ☒ F1-12 establece el legumbres número de cada uno rotación del codificador. Si el configuración es diferente de la actual legumbres número, él poder causa eso el controlador poder' no reconocer el actual velocidad y posición, provocando así la vibración del motor o ruido.
- ☒ F2-00~F2-07 son el usando parámetros cuando ajustando el controlador Identificador de proceso es ajustando. Decide que la velocidad de respuesta de la forma de onda del voltaje de salida prácticamente del controlador a el esperado producción valor . Él causas continuo ondulación eso el proporción ajustando es demasiado grande o el ajuste integral es demasiado poco
- ☒ F3-18: Tiempo de salida de la velocidad cero inicial, F3-19: Retardo temporal de curva correr, F3-20: Tiempo- Retraso de funcionamiento final. Se relacionan con la condición eso si él' s cero velocidad o no cuando el elevar es a partir de o parada y freno es abierto. Si elevar velocidad no es' no 0, él poder traer La sensación de pausa al iniciar y detenerse.
- ☒ F3-03: Inflexión aceleración tiempo 1, F3-04: Inflexi en aceleración tiempo 2. Ellos es el tiempo de aceleración de la curva S corriendo para empezar segmento t y final segmento. Si el aceleración tiempo está demasiado disparado, puede traer batido a importante momento y puede ser adecuadamente aumentó.
- ☒ F3-06: Inflexión velocidad abajo tiempo 1, F3-07: Inflexión velocidad abajo tiempo 2. Ellos son el velocidad abajo tiempo de el S curva correr a a partir de segmento t y final segmento. Si el velocidad abajo tiempo es también disparo, él poder traer agitar en importante momento y él poder aumentarse adecuadamente .

- Cuando F8-01=1 a saber: Pesaje compensación de par preestablecida es usado, F 8-03 y F8-04 ambos afectar elevar a partir de comodidad. Si inapropiadamente ajustar estos parámetros , él poder traer agitar cuando a partir de. El configuración valor se relaciona con el pesaje transductor' s posición de instalación y el valor de ajuste es generalmente entre 0,1~0,4.
- Arrasamiento exactitud ajustando. Cuando el mecanismo ajuste terminado, tú poder microajuste F4-00 a ajustar la parada precisión. Cuando elevar se detiene, si él' s encima arrasamiento, reducir Ajuste F4-00; Si está por debajo del nivel, aumente F4-00.

## 7.2 Producción Usar

### 7.2.1 Tablero de control principal, dibujo comendatorio y importante configuración de parámetros

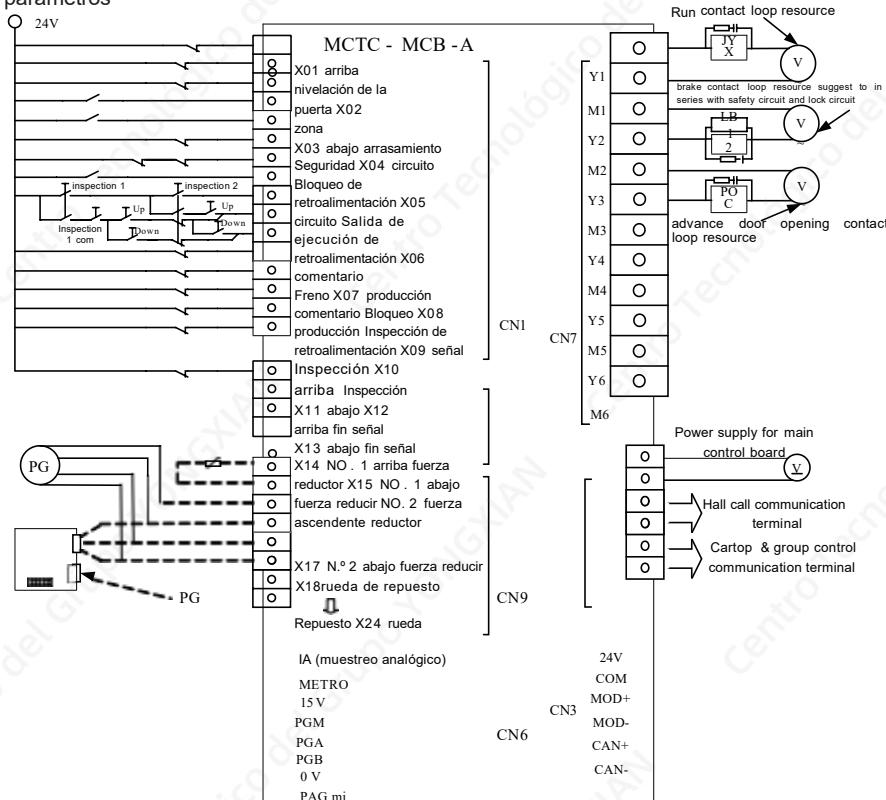


Figura 7-2 Placa de control principal cableado comendatorio

Adoptar el conectando modo de arriba dibujo arrollador . El aporte y terminal de salida configuración del F5 grupo es predeterminado parámetro s.

## 7.2.2 Plano de recomendación del tablero superior del automóvil y importante parámetros configuración

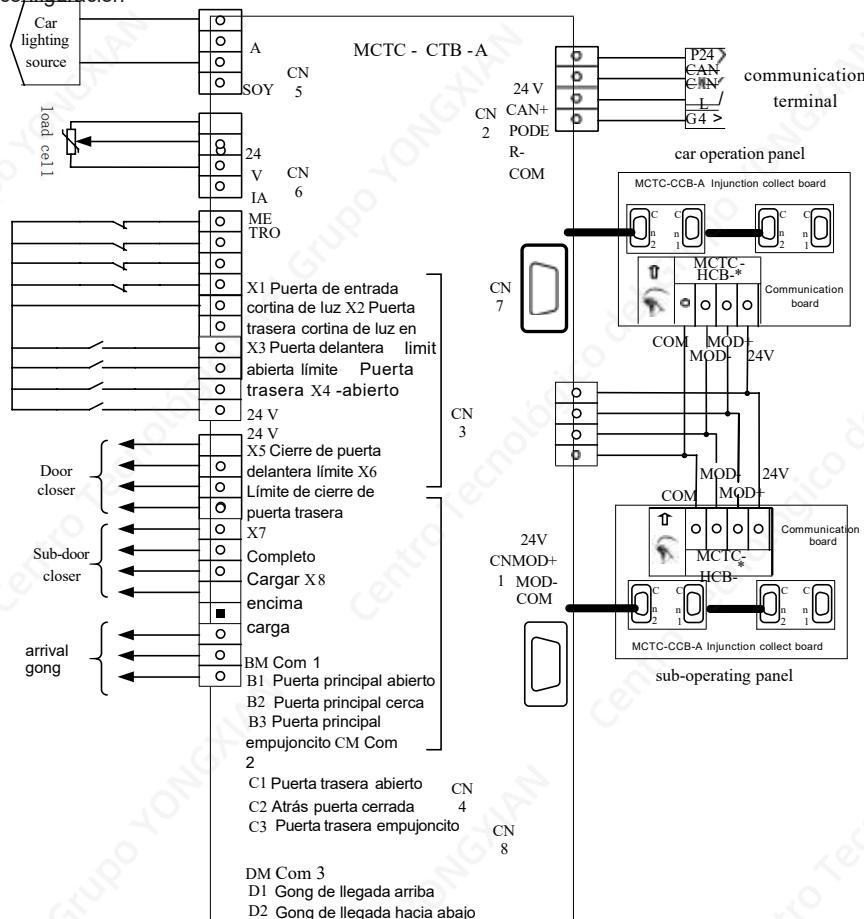


Figura 7-3 Techo del automóvil cableado comendatorio de la placa

Adoptar el conectando modo de dibujo ascendente. El aporte y producción Terminal configuración encima carga del Grupo F5 es NO tipo, y Ajuste F5-25 El parámetro r es 64.

血 Ncte

- 1) Agregar 3 a el por defecto valor si el luz cortina1 y luz cortina 2 son NO, de lo contrario él ganadoNo cambies.
  - 2) Sumar 12 a el anterior paso si el abierto puerta límite 1 y abierto puerta límite 2 son NO . , de lo contrario ganóNo cambies.

Si el cables de cerca puerta límite 1 y cerca puerta límite 2 tener estado conectado y son NO. añade 48 a la último paso. de lo contrario ganó' no cambiar.

- Si el completo carga es CAROLINA DEL NORTE, menos 64 a la último paso, de lo contrario ganóNo cambies.
- Si el interruptor de sobrecarga es NO ., añadir 128 a la último paso, de lo contrario él ganado' no cambiar.

### 7.3 NICE3000 Notas de aplicación del controlador integrado sin pesaje

Pareo NICE 3000 poder adaptador ERN 1387 ( PECADO / COS tipo ) giratorio codificador por Coincidencia de MCTC-PG-C o MCTC-PG-E , Para permanente imán s sincrónico control del motor.El El ascensor puede lograr Función de compensación de pre-par automática sin pesaje

### 7.3.1 Función Parámetros de los conjuntos especiales requeridos :

Función código	Por defecto	modifica do valor	Función código	Por defecto	modifica do valor
F1-00	1	0	F1-12	1024	2048
F3-19	0.2	>0,5	F8-01	0	2
F8-02	15.0%	15.0%	F8-03	0,50	0,50
F8-04	0.60	0.60			

### 7.3.2 Ajuste de comodidad

Sección 6.9 , Funcional parámetros Segundo fila de F8-02 ~ F8-04 ante todo para regulación el el comodidad de sin pesaje comenzar, Gradualmente ajustar base en F8-02= 15.0% , F8-03= 0.50 , F8-04=0.60 Al ajustar

- 1) Gradualmente coeficiente de aumento de corriente cero servo ( F8-02 ) , hasta Deslizar abajo pequeño y el motor no tiembla después de abrirlo el freno.
- 2) Si el cero velocidad servo bucle TI ( F8-04 ) menos de 1,00 , si el motor; aparecer oscilación significativa , Aumente el valor del coeficiente de corriente del servo cero (F8-02 ).
- 3) Cero velocidad servo bucle KP (F8-03) poder permanecer sin alterar, Don' no sintonizado también grande , De lo contrario Puede provocar que el motor oscile fácilmente.

## 7.4 Programa de ejecución de emergencia en caso de fallo de alimentación instrucción

Cuando el elevar es en usar, Si el sistema ' s fuerza de repente en bancarrota, pasajeros puede ser atrapado en el auto jaula. En luz del situación, LINDO 3000 integrado controlador diseñado a Programa de funcionamiento de emergencia en caso de fallo de alimentación (funcionamiento de autorrescate) cual es fácil y conveniente a cumplir.

LINDO 3000 fuerza falla emergencia correr programa son apartado en tres modos según a el fuerza fuente del tracción máquina. Ellos son ejecución automática coche, 48V la batería funcionando y Unión Postal Universal Power Running. Para facilitar la descripción, explicación como sigue:

Automático - funcionando auto : Él medio eso apertura el freno , y el prevenir - forzar límites el auto ' s correr por imán permanente sincrónico saltos del motor afuera estator bobina. Eso es a rescate- forma ; Cuál es el coche? corriendo lentamente para llegar a el nivel. Despues de la Lindo 3000 recibir s a rescate en caso de corte de energía señal, tú Debería saltar el U, V, O El cable de de imán permanente motor síncrono , y abierto freno . El elevar quería ejecución automática Durante el proceso tú debería monitorear el elevar ' s velocidad, hasta nivelación . Cuando el velocidad es lento, (El auto es balance carga o el carga variación ' s el número es pequeño) puedes cerrar frenado y parada operación.

48 V batería suministrar de fuerza a correr: El principal circuito de NICE3000 tiene adoptado 48 V batería suministrar de poder. El fuerza de otro parte sería adoptar Unión Postal Universal suministro que es mayor que que 220V. Hacer él, el motor poder correr normalmente por almacenar batería's fuerza, y el trabajar fuerza's La capacidad será ser pequeño. Después NICE3000 elige el camino que es corte de energía rescate, lo haría correr con emergencia velocidad (F8-09). El dirección es el mismo a el correr dirección de elevar carga ligera. Mantener la vigilancia de la velocidad de ascensor en este período, y entonces producción el pasajero y detener correr.

Unión Postal Universal suministrar de fuerza: Ambos el principal circuito y fuerza de trabajo de Lindo 3000 tener adoptado Unión Postal Universal

fuerza a fuerza falla emergencia correr . Después LINDO 3000 elige el forma de fuerza rescate en caso de fallo , lo haría correr por emergencia velocidad, el dirección es el mismo a correr dirección de elevar carga ligera correr. Al detectar señal, Abrirá la puerta y dejará de funcionar .

De el descripción arriba, para el sincrónico motor, él poder elegir ejecución automática auto, 48 V batería suministrar a correr después el ejecución automática, o Unión Postal Universal suministrar a correr después el ejecución automática. Para el asincrónico motor, Solo puede elegir 48V suministro de batería a correr o Unión Postal Universal suministrar a correr.

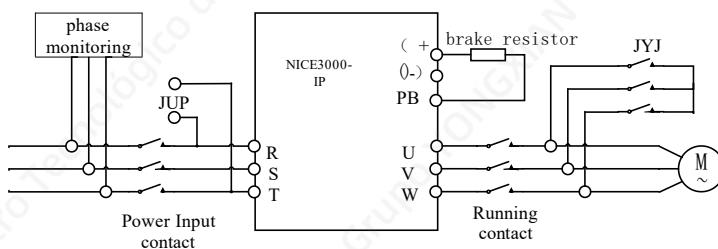
En orden a distinguir el tres modos mencionado arriba, su características son descrito en el siguiente gráfico.

Modo	Fuente de motor' s fuerza	Fuerza de trabajo de NICE1000	Fuerza de trabajo del elevar , s circuito de seguridad	Rango	Otro
Ejecución automática auto	Permanente- imán sincrónico saltos del motor bobina del estator	Usando el Unión Postal Universal cual es mayor a 220 V (o inversor)	Usando el UPS que es mayor que de 220 V (o inversor)	Permanente- imán sincrónico motor	Necesidad FX contactor a adjuntar U, V, O
Suministro de UPS de fuerza	220 V Unión Postal Universal se aplica de fuerza	220 V Unión Postal Universal se aplica de fuerza	220 V Unión Postal Universal se aplica de fuerza	Permanente- imán sincrónico o asincrónico motor	
48 V batería suministro de fuerza	Tienda de 48 V batería	Usando el UPS que es mayor que de 220 V (o inversor)	Usando el UPS que es mayor que de 220 V (o inversor)	Permanente- imán sincrónico o asincrónico motor	

Nosotros principalmente introducir típico solicitud de ejecución automática por lo siguiente cuadro. Si usar de otra manera (incluir EI rescate cambia automáticamente ). Puede ponerse en contacto con nosotros.

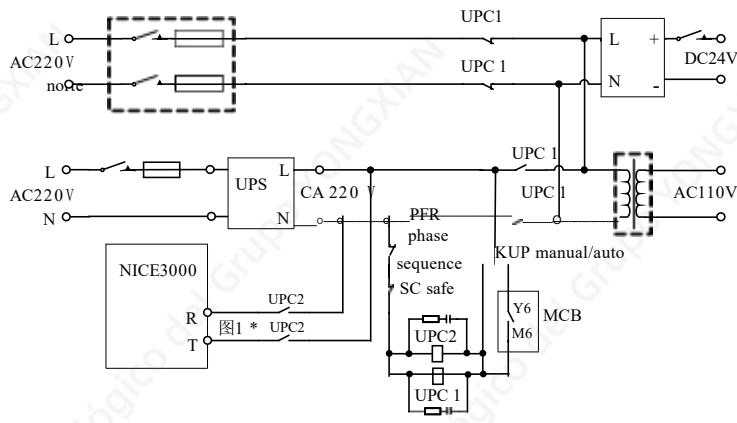
#### 7.4.1 NICE3000 Boceto del sistema de funcionamiento de emergencia por fallo de alimentación

##### 1) Principal circuito bosquejo





## 2) SAI circuito de potencia diagrama



Higo 7-5

## 3) Control principal cableado de la placa cuadro

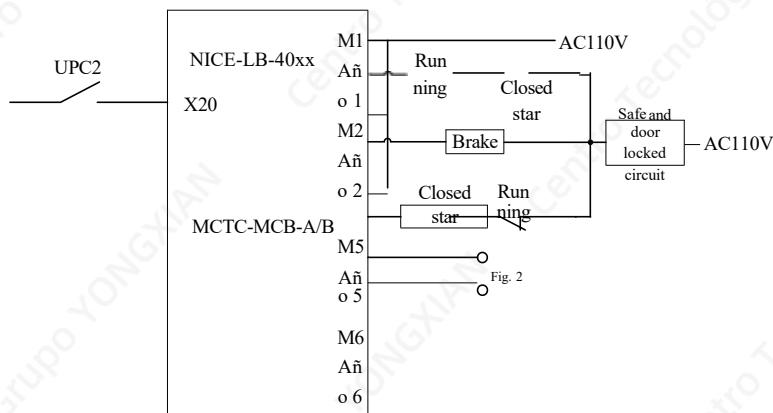


Figura 7-6 Funcionamiento de emergencia por corte de energía sistema bosquejo

Explicación : 1)-3), JYX es el producción alambrado contactor ; JYJ es el estrella - cierre contacto de sincrónico motor; JUP es fuerza falla resgate correr manual cambiar; JAQ es seguridad señal. En este caso, Unión Postal Universal voluntad suministrar fuerza a puerta operación, seguridad circuito, freno y entonces en. En el solicitud, Unión Postal Universal tiene No grande carga, y d Su capacidad solo se puede seleccionar 1KVA.

### 7.4.2 Fallo de energía rescate correr instrucción

#### 1) Diagrama de secuencia temporal

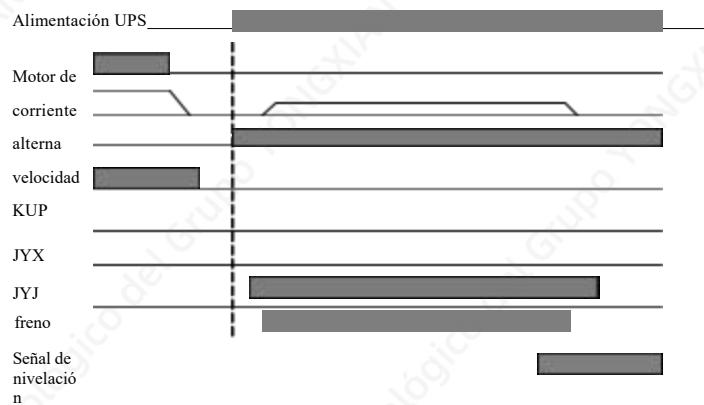


Figura 7-7 Secuencia de tiempo de ejecución automática

#### 2) Función código configuración

De acuerdo a alambrado diagrama , el NICE 3000 auto - corriendo fuerza falla emergencia Para ejecutar las necesidades se establece lo siguiente parámetro:

Código de función	Nombre	Configuración Rango	Mín. Unidad	Por defecto	Configuración cuando funcionamiento de emergencia
F5-20	Función X20 selección	0~63	1	0	27
F5-30	Función Y5 selección	0 ~ 16	1	5	12
FE-32	Función de fábrica de ascensores selección	0 ~ 65535	1	3075	11267 Configuración BIT13 es "1"

#### 3) Atención elementos

Durante el ejecución automática es correr , el NICE3000 poder' no control el motor conducir, el fuerza de La vida en funcionamiento automático proviene del poder de autoabastecimiento de la energía sincrónica motor;

Durante el ejecución automática es correr, Si el elevar' s velocidad es más que 1/2 calificado velocidad, la NICE3000 voluntad adoptar alarma proteger (E33), don' no ser controlado por ejecución automática, y en el mismo tiempo El contactor de salto del motor síncrono puede... anomalía;

Este forma es solo aplicado a sincrónico motor , y nunca ser aplicado a asincrónico motor, de lo contrario, será muy peligroso;

Por aquí necesito un poco de espacio entre carga en el coche y carga de elevar balance; de lo contrario, el elevar correr- la velocidad lo hará tardar.

#### 4) Manual cambiar modos

De el arriba sistema, normalidad, el KUP debería tener desconectado. Cuando el Unión Postal Universal es cargando, el sistema' s fuerza llega de principal fuerza suministrar.

Cuando el principal fuerza es cortar, usuario poder control sistema emergencia por KUP , y el KUP es cerca, Unión Postal Universal fuerza es suministrado a sistema fuerza. Cuando NICE3000 recibe el Unión Postal Universal de X20 aporte señal, y hacer seguro el

modo es fuerza falla emergencia correr, cerca K5, entonces abierto freno, el elevar voluntad ejecución automática; en al mismo tiempo supervisar la velocidad del ascensor, hasta arrasamiento.

### 7.5 Paralelo programa instrucción

LINDO 3000 integrado controlador tiene el paralelo control función . Dos LINDO 3000 sistemas de control poder cambiar y tratar con el ascensor información a través de PODER comunicación, Así es poder darse cuenta el función de dos ascensores armoniosamente corresponder a el externo llamar cual aumentar la sustentación eficiencia.

LINDO 3000 sistema ' s paralelo desecho lógica pacientes adoptivos principios múltiples integrado desecho, cubriendo llamar respondiendo tiempo , elevar usar eficiencia , pasajeros espera tiempo en auto y entonces en , que permitir a el ventajas de el integrado controlador . Cuando el eficaz externo la llamada tiene estado registrado, LINDO 3000 El sistema lo hará de hecho registro el tiempo dos ascensores respondiendo hacia llamar (En vista de distancia, lista detener interruptor de puerta, etc.), y entonces responde a cada llamar en el mayoría De la manera apropiada así reducir pasajero' s esperando por el elevar a el máximo extensión. El paralelo programa de LINDO 3000 también incluye paralelo apagado, fasti gium servicio, servicio gestión de planta , y función de gestión selectiva colectiva, etc. en. Detalles son descrito En el capítulo 6, instrucción correspondiente de códigos de función.

En paralelo, el dos ascensores son principal elevar y subordinar elevar. Cuando el condición de respondiendo a la llamada externa es totalmente lo mismo, Sistema NICE 3000 asigna el principal elevar o el ascensor subordinado a responder a el llamar a través de aleatorio función. Este poder evitar el desequilibrar usar de dos ascensores.

#### 7.5.1 Configuración paralela

Los siguientes dos codificadores de funciones necesitan configuración para cumplir con el función paralela de LINDO 3000.

Código de función	Nombre	Configuración Rango	Configuración cuando está en paralelo
F6-07	Cantidad de control de grupo	1~8	2
F6-08	Elevar número	1、2	Principal elevar: 1 Subordinar ascensor: 2

Si la estructura del piso de dos ascensores paralelos es diferente, otra configuración es necesario. Los detalles son explicado en el caso paralelo instrucción de la sección 7.5.3.

### 7.5.2 Esquema de cableado en paralelo

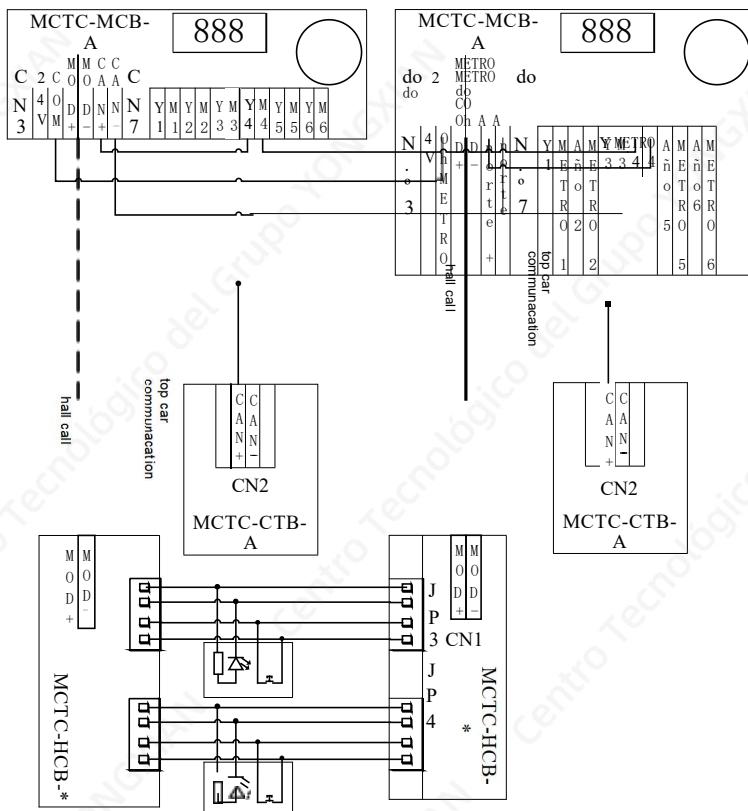


Figura 7-8 cableado en paralelo

El cuadro espectáculos el alambrado modo de externo llamar botón y el alambrado modo de paralelo Comunicación CAN . Cuando al utilizar lo siguiente Los artículos deben ser prestó atención a:

#### 1) Techo del coche dial de tablero I configuración

En paralelo, el auto arriba junta' s marcar cambiar del principal elevar con el número 1 es el mismo con él' s usado en single ascensor , que significa el primero un poco de Sw1 está encendido APAGADO posición; la techo del coche junta' s marcar cambiar de el subordinar elevar con el número 2, Sw1' s primero poco debería ser configuración en Posición ON ; de lo contrario Esto provocará una comunicación de datos anormal del elevar' s techo del coche.

#### 2) Comunicación CAN neto Eliminación de la resistencia terminal

En paralelo, el comunicación Terminal resistencias marcar de dos ascensores' auto arriba control junta necesidad a ser cambiado a el “ ENCENDIDO ” posición. El J5 en el principal control junta elige no para conectar el terminal resistencia (a conecta los dos

patas arriba, cuando el pequeño teclado es en el arriba, el método es no Adecuado para la VER A, VER B, VER do edición).En este forma, allá terminal de solo resistencia En el tablero superior del vagón terminal en CAN comunicación neto.

3) Control principal junta salida de relé configuración

En el arriba cuadro, el dos ascensores' CAN+ del PODER comunicación alambrado es transconectado a través de el Y4-M4 en el principal control junta, cual confirma el dos ascensores ganado' no afectar entre sí cuando el fuerza es roto o otro anormal condición ocurre. Por lo tanto el siguiente

---

códigos de función Necesita configuración:

Código de función	Nombre	Configuración Rango	Configuración cuando está en paralelo
F5-29	Selección de función Y4	0~14	14

### 7.5.3 Paralelo elevar El caso de instrucción

Después de los dos Los ascensores son en paralelo, cuando la parada posición de los dos ascensores es diferente, el elevar 's La marcación de llamada externa es diferente a la de una sola persona. elevar corriendo. Cuando el elevar ajuste es terminado y obtiene en el paralelo función ajuste paso, generalmente conectar el paralelo cableado según la descripción anterior y colocar el techo del coche marcar código y principal control junta configuración de salida . Pero En alguna condición especial , disposición especial es necesario. Varios típico ejemplos están listados A continuación, se puede aplicar de forma flexible. de acuerdo a el ejemplos.

Para ejemplo: Suponer eso allá son dos ascensores en paralelo, el N°1 elevar paradas en Piso B1, Piso 1, Piso 2, y Piso 3; el N° 2 elevar paradas en Piso 1, Piso 3, y Piso 4; Ahora el dos ascensores son ambos configuración paralelo de acuerdo a a sección 7.5.1 y 7.5.2. El requerido especial configuración es listado como sigue:

Ajuste del código de marcado del piso , visualización configuración

** Note** Cuando dos ascensores son en paralelo, Si el piso estructura es diferente, el cálculo del piso es según el piso más bajo 's valor mínimo a el más alto piso' s máximo valor, y correspondiente marcar código es de acuerdo a a el más bajo piso ' s mínimo valor, acumulado por el Planta física. Zona superpuesta de planta de servicio. aún necesidades instalar arrasamiento lámina en el eje incluso Si el elevar no' no detener en este piso. Colocar el servicio piso a hacer el elevar no' no detener en este piso. En el ejemplo, Piso 1 y Piso 3 son en el superposición d servicio piso zona, pero N°2 elevar ' s Piso 2 no' no tiene la puerta del piso, cual medio él no' no atender el Piso 2, pero este piso quieto necesidades instalar

nivelación lámina. La configuración

correspondiente de N°1 elevar:

Bit of State DIP Floor	1	2	3	4	8	Piso físico	Configuración de pantalla
B1	EN	APAG ADO	APAG ADO	APAG ADO	EN	1	FE-01=1101
1	APAG ADO	EN	APAG ADO	APAG ADO	APAG ADO	2	FE-02=1901
2	EN	EN	APAG ADO	APAG ADO	APAG ADO	3	FE-03=1902
3	APAG ADO	APAG ADO	EN	APAG ADO	APAG ADO	4	FE-04=1903

La configuración correspondiente de N°2 elevar:

Bit of State DIP Floor	1	2	3	4	8	Piso físico	Configuración de pantalla
1	APAG ADO	EN	APAG ADO	APAG ADO	EN	2	FE-02=1901
2			No servicio, pero debe instalación		arrasamiento lámina		FE-03 =1902
3	APAG ADO	APAG ADO	EN	APAG ADO	APAG ADO	4	FE-04=1903
4	EN	APAG ADO	EN	APAG ADO	APAG ADO	5	FE-05=1904

El escenario del más alto, Lowes t y piso de servicio



**Note** Cuando dos Los ascensores son en paralelo , Si la estructura del piso es diferente, el F6-01 configuración del El piso más bajo debería ser el Lo mismo con el externo llamar marcar código del correspondiente elevarEl piso más bajo . La configuración del piso más alto debe ser la Lo mismo con el correspondiente físico piso Número de piso del piso más alto Marca de llamada externa código.

Siguiente el principios mencionado arriba, el elevar' s correspondiente configuración en el El ejemplo debería ser:

N°1 elevar F6-00=4 6-01=1, N.° 2 elevar F6-00=5 F6-01=2

### 3. La configuración del piso de servicio

Como el instrucción en 1, el Piso 2 del N°2 elevar en el ejemplo tiene el arrasamiento lámina pero No puerta del piso, así que él es Sin piso de servicio, y necesita establecer el servicio piso F6-05=65533.

## 7.6 Instrucción del programa de control de grupo

Detalles referirse a la instrucción de control de grupo

## 7.7 Instrucción de sobrecarga y plena carga

En orden a facilitar el usar de diferente usuarios, LINDO 3000 integrado controlador suministros tres encima carga y lleno carga señales ingresando modo a cumplir estos funciones. Cuando en usar, correctamente colocar el correspondiente parámetros a evitar operación fallida . Brevemente explicar es usar en el siguiente:

### 7.7.1 Interruptor de techo del automóvil terminal de Introduciendo modo:

Cuando F5-36 se está configurando como 1. Seleccione el interruptor superior del automóvil ingresando modo de cumplir encima carga .

La capota del coche Junta de NI CE 3000 (MCTC-CTB-A) tiene 8 cambiar ingresando terminales (CN3). Entre aquellos, el correspondiente función de X7 Terminal es lleno carga señal, y eso de X8 es encima carga señal. El propiedades de estos ingresando terminales son definido por función código (F5-25) . Si el F5-25' s parámetro BIT6=1, el auto arriba junta señal X7 es NO; Si el F5-25' s parámetro BIT6=0, la parte superior del coche señal de la placa X7 es Carolina del Norte El propiedades de más de señal de carga X8 son el mismo. Relación es como sigue, y la “ X ” en el siguiente cuadro significa cualquier número:

Sobrecarga cambiar 's propiedad	F5-25 correcto configuración de parámetros	Techo del coche placa X8 Terminal 's ingresando Voltaje (V)	NICE 3000 estado
NO	1xxx,xxxx	24 V	Sobrecarga estado
	1xxx,xxxx	0 V	Estado normal
CAROLINA DEL NORTE	0xxx,xxxx	24 V	Estado normal
	0xxx,xxxx	0 V	Sobrecarga estado

Adecuado para la parte superior del automóvil. Señal del interruptor de la placa , para cumplir con la sobrecarga y la plena carga necesidades colocar F5-36=1.

#### 7.7.2 Control principal interruptor de placa' terminal st ingresando modo:

Allá son 24 cambiar ingresando terminales ( CN 1, CN 9) de LINDO 3000 integrado controlador principal control junta. Cada Terminal tiene más que 6 0 función trozos escogidos. Detalles referirse a el

instrucción de F5 en capítulo 6. Selección 14, 15, 46, 4 7 son por separado correspondiente a el carga completa y encima carga funciones , y ellos tener explicado estos ingresando señales' propiedades . Los usuarios pueden usarlas según sus preferencias. a el función.

Llevar el encima carga para ejemplo, si el usuario instalaciones el encima carga cambiar en el comienzo de el soga de el máquina habitación, usar el CAROLINA DEL NORTE punto; Si el principal control junta prepara a usar terminal X23 como encima carga introduciendo, él debería colocar F5-23 como 46, y aporte el CAROLINA DEL NORTE señal de los más de carga cambiar a X23 .

De esta manera, establecer F5-36 como 0.

#### 7.7.3 Entrada de señal analógica modo:

Hay dos ingresando pasajes de la señal analógica en NICE 3000 sistema: CN6 del Placa superior del automóvil (MCTC-CTB-A), CN9 del control principal junta (MCTC-MCB-A).

Si el pre-par de LINDO 3000 usos cosa análoga señal introduciendo, usuarios poder llevar el No carga y lleno carga autoajuste a través de el peso autoajuste función (F8-00, detalles referirse a la función instrucción en capítulo 6), entre estos, F8-06 es correspondiente a No carga punto de muestreo ' s datos, y F8-07 es correspondiente a lleno carga muestreo punto ' s datos. Según A estos información y muestreo de actual cosa análoga peso señal, LINDO 3000 puede juzgar el auto jaula ' s carga condición. Si él ' s encima 110% de lleno carga, él indica encima carga; si encima 100%, él indica lleno carga. Uno punto debería ser pagado atención es eso el máximo rango de el jaula para coche ' s peso cosa análoga señal ' s muestreo es 0 ~ 255. Por lo tanto , si el muestreo valor de jaula de coche 110' s carga Se acabó esto rango, la sobrecarga se ¡Nevera ocurrirá!

Cuando en este forma, experimentado personal es requerido a funcionar en orden a evitar encima carga sin ¡alarmante!

Si cosa análoga señal conectado a el auto arriba junta, colocar F5-36=2; si él ' s conectado a el principal control tablero, conjunto F5-36 =3.



# 8

## Diagnóstico de fallas y contramedidas

---

# Capítulo 8 Diagnóstico de fallas y contramedidas

## 8.1 Falla explicación del modo

El elevar integrado controlador tiene casi 60 piezas de alarma información o protección funciones. Eso monitores todo tipos de aporte señal, correr condición, exterior comentario información. Si algunos anormales error sucede, importante falla protección funciones voluntad acto y el sistema. El controlador mostrará la falla código.

El ascensor El controlador integrado es un sistema complicado eléctrico control sistema. Error información producido por LINDO 3000 poder ser dividido en 5 clases de acuerdo a su influencia a el sistema. Diferente falla tiene diferente disposición modo. Y el respectivo relación está en la lista en el Siguiente tabla:

Falla clasificar	Eliminación pertinente	Observación
Nivel 1 fallo	Mostrar código de falla; Salida de relé de error acción;	Cualquier tipo de trabajo condición voluntad no ser influenciado.
Nivel 2 falla	Mostrar código de falla; Salida de relé de error acción; Control del grupo de elevación del servidor (paralelo) sistema;	Puede llevarse a cabo natural correr.
Nivel 3 fallas	Mostrar código de falla; Salida de relé de error acción; Detenerse en el aterrizaje más cercano cuando en distancia controlar, luego detener correr; Detener corriendo a la vez en otros trabajos condición.	Después de detenerse, el sistema cerrar la salida en una vez, y cerca freno.
Falla de nivel 4	Mostrar código de falla; Salida de relé de error acción; Cuando esté en control de distancia, el sistema lo hará cerca Apague la salida de inmediato y cierre freno; después detener, baja velocidad corriendo (como devolver arrasamiento, inspección) está permitido	El ascensor puede correr en bajo velocidad en condición de culpa código.
Nivel 5 fallas	Código de falla expreso; Salida de relé de error acción; El sistema apaga la salida en una vez, y cerca freno; Prohibir correr.	Prohibir correr.

## 8.2 Falla información y contramedidas

Si hay falla alarma información aparece, el sistema lo hará disponer por su culpa código. En este tiempo, El usuario puede interpretar la falla en base de sugestivo información en este capítulo, a asegurar falla causa, y Descúbrelo solución

Funciona r panel mostrar	Digital tubo mostra r	Falla descripción	Causa de la falla	Forma de eliminación	Clasif icar
Error 01	E01	Invertir unidad protecció n	1 .Principal salida de bucle es puesta a tierra o cableado en cortocircuito; 2 .La conexión de tracción máquina es demasiado largo; 3 .Condición de trabajo es demasiado caliente; 4 .Las conexiones adentro el controlador convertirse perder;	1 .Obviar exterior problemas tales como conexión; 2 .Agregar reactor o filtro de salida; 3 .Inspeccione el canal de viento y ventilador; 4 .Por favor póngase en contacto con agente o fábrica;	5
Error 02	E02	Acelerado sobrecorriente	1 .Principal salida de bucle es puesta a tierra o cableado en cortocircuito; 2 .Si el El motor tiene hecho ajuste de parámetros de no; 3 .Carga es demasiado pesado; 4 señal del codificador no correcto 5 Señal de retroalimentación .UPS	1 .comprobar la salida lado de el inversor, ya sea el contactor de funcionamiento es normal 2 .comprobar el cable de alimentación 3 .verifique el cableado del lado del motor 4 .comprobar el cortocircuito del motor o conectado a tierra . 5 .comprobar el Contactor FX ya sea causado por cortocircuito del inversor 6 .comprobar el motor parámetros si de acuerdo con la placa de identificación 7 .hacer el puesta a punto del motor de nuevo 8 .comprobar si el freno abierto antes el error ocurrió 9 .verificar el Maquinica 10 .comprobar el factor de equilibrio 11 .comprobar el codificador	5
Err03	E03	Desacelera do sobrecorri ente	1 .Principal salida de bucle es puesta a tierra o cableado en cortocircuito; 2 .Si el El motor tiene hecho ajuste de parámetros de no; 3 .Carga es demasiado pesado; 4 Curva de desaceleración es demasiado empinado; 5 señal del codificador es no correcto	6 .comprobar el motor parámetros si de acuerdo con la placa de identificación 7 .hacer el puesta a punto del motor de nuevo 8 .comprobar si el freno abierto antes el error ocurrió 9 .verificar el Maquinica 10 .comprobar el factor de equilibrio 11 .comprobar el codificador	5
Error 04	E04	Constante acelerar actual	1 .Principal salida de bucle es puesta a tierra o cableado en cortocircuito; 2 .Si el El motor tiene hecho ajuste de parámetros de no; 3 .Carga es demasiado pesado; 4 codificador rotatorio interferencia es demasiado fuerte;	12 .verifique el codificador ajuste de pulso 13 .comprobar el codificador interferencia de señal 14 .comprobar el codificador instalar 15 .comprobar si el Unión Postal Universal comentario es eficaz debajo el no-UPS estados(E02) 16 .comprobar la velocidad de desaceleración/acceleraci ón (E02, E03)	5

Funcionamiento panel mostrar	Digital tubo mostrador	Falla descripción	Causa de la falla	Forma de eliminación	Clasificar
Err05	E05	Acelerado sobretensión	1 .Voltaje de entrada es demasiado alto; 2 .Elevar inverso jalar es grave; 3 .Freno resistencia es demasiado mucho, o freno unidad es anormal; 4 .Curva de aceleración es demasiado empinado;	1 .Ajustar voltaje de entrada; 2 .comprobar el balance factor 3 Seleccione el adecuado freno resistor 4 .verifique el cableado de freno resistor	5
Err06	E06	Desacelerado sobretensión	1 .Voltaje de entrada es demasiado alto; 2 .Freno resistencia es demasiado mucho, o freno unidad es anormal; 3 .Curva de aceleración es demasiado empinado;		5
Err07	E07	Constante acelerar Voltaje	1 .Voltaje de entrada es demasiado alto; 2 .Freno resistencia es demasiado mucho, o freno unidad es anormal;		5
Err09	E09	Bajo falla de voltaje	1 .Transitorio corte de corriente existe; 2 .Voltaje de entrada es demasiado bajo; 3 .Control de conducción panel es anormal;	1 .Evitar el problema exterior de poder; 2 .comprobar todo fuerza cables de entrada 3 .Por favor póngase en contacto con agente o fábrica;	5
Error 10	E10	Sistema sobrecrecarga	1 .Freno bucle es anormal; 2 .Carga es demasiado pesado;	1 .Inspeccionar freno bucle y fuente de alimentación; 1 .Aligerar carga; 3 .comprobar el codificador señal de retroalimentación 4 .comprobar el motor parámetros y hacer el sintonización 5 .comprobar el potencia del motor línea (ver E02)	4
Error 11	E11	Motor sobrecrecarga	1 Configuración .FC-02 es inadecuado; 2 .Freno bucle es anormal; 3 .Carga es demasiado pesado;	1 .Ajustar parámetro; FC-02 por defecto 2 .ver ERRAR 10	3
Error 12	E12	Aporte lado fallo de fase	1 .Aporte asimetría de poder; 2 Control del buzo panel es anormal;	1 .Ajustar aporte fuerza; 2 .Por favor póngase en contacto con agente o fábrica;	4
Error 13	E13	Lado de salida fallo de fase	1 .Las conexiones de principal salida de bucle convertirse perder ; 2 .El motor es roto;	1 .Inspeccione el cableado; 2 .Evitar avería del motor; 3 .comprobar la salida lado contactor	4

Error 14	E14	Módulo sobrecalentado	1 .La temperatura de entorno de trabajo es demasiado alto; 2 .El ventilador es roto; 3 .El canal del viento es obstruido;	1 .Reducir la ambiental temperatura; 2 .Limpie el canal del viento; 3 .Cambio el ventilador; 4 .comprobar el inversor instalación	5
----------	-----	-----------------------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---

Funcionamiento panel mostrar	Digital tubo mostrador	Falla descripción	Causa de la falla	Forma de eliminación	Clasificar
Error 16		Codificador error	1 .comenzar error de posición 2 .desviación de par también grande .3 .la velocidad de retroalimentación supera el 25% de la motor velocidad nominal	1 .comprobar el codificador bucle	
Error 17	E17	Codificador verificación de señal anormal	Compruebe la señal del codificador	comprobar el codificador comprobar el cableado del codificador comprobar el Tarjeta PG escribiendo comprobar el controlador caja y motor toma de tierra	5
Error 18	E18	Actual detección falla	Control del buceador panel es anormal;	Por favor contacte con el agente o fábrica;	5
Error 19	E19	Puesta a punto del motor falla	1 .Ajuste de parámetros del motor está mal; 2 Ajuste de parámetros es con el tiempo; 3 .Síncronico girar El codificador es anormal;	1 .Ingrese el bien motor parámetro; 2 .Defectar cable conductor del motor; 3 .Detectar el girar cableado del codificador y hacer seguro el legumbres número por redondo está bien establecido . 4 .comprobar si el freno está abierto cuando corriendo sin carga 5 .ya sea liberar el botón de inspección antes la afinación está completo (motor síncrono)	5
Error 20	E20	Giratorio fallo del codificador	1 .Codificador rotatorio modelo es adecuado o no; 2 Conexión del codificador error;	1 .Asíncronico motor puede seleccionar salida push-pull o codificadores de colector abierto; motor síncrono poder seleccionar UVW o SIN/COS . 2 .Obviar la conexión problema;	5
Error 22	E22	Arrasamiento y puerta señal de área	Señal de nivelación/área de puerta es conglutinación o cortar	Por favor detecte el arrasamiento/ sensor de área de puerta y principal control panel aporte punto . 2 .comprobar	1

		conglutinación falla	apagado;	el bandera de nivelación instalar	
Error 23	E23	Cortocircuito falla a tierra	Cortocircuito de salida a suelo;	Por favor contacte con el agente o de fábrica o comprobar el fuerza línea	5
Error 25	E25	Datos almacenados anomalía	Los datos almacenados de principal control panel es anormal ;	Por favor contacte con el agente o fábrica;	5

Funciona r panel mostrar	Digital tubo mostra r	Falla descripción	Causa de la falla	Forma de eliminación	Clasif icar
Error 29	E29	Síncronico motor FX contactor anomalía de retroalimentación	La retroalimentación de motor síncrono auto-El contactor de bloqueo es anormal;	comprobar el contactor punto de retroalimentación (si él está de acuerdo con el principal configuración del tablero) comprobar la luz de principal lado de salida de la placa es de acuerdo con la acción del contactor Verifique la acción de contacto de retroalimentación después del contacto acción Comprueba el Contactor FX y principal salida de la placa comprobar el Bobina del contactor FX bucle	5
Error 30	E30	Ascenso r posición anomalía	1 .Retroalimentación del codificador desviación de posición cuando elevar es automático correr; 2 .Señal de nivelación está cortado o conglutinar cuando elevar es funcionamiento automático; 3 .Patín de alambre de acero o motor rotor bloqueado;	1 .Detectar arrastamiento inductor y tablero de flash; 2 .Detectar señal de nivelación conexión de cables; 3 .Asegurar el codificador es usado bien; 4 .verifique la instalación del codificador	4
Error 31	E31	DPRAM anomalía	Lectura y escritura de DPRAM es anormal	Por favor póngase en contacto con el agencia o la fábrica a cambiar el control junta	3
Err32	E32	UPC anomalía	La CPU funciona de forma anormal	Por favor póngase en contacto con el agencia o la fábrica a cambiar el control junta	5

Errar 33	E33	Velocidad de elevación anomalía	1 .Velocidad real es 15% sobre lo más alto correr velocidad; 2 .Baja velocidad correr es un 20% superior al configuración velocidad; 3 .El interruptor de inspección actúa cuando se levanta automáticamente correr;	1 .Asegurar el codificador es usado bien; 2 .Detectar placa de identificación del motor ajuste de parámetros; 3 .Afinar de nuevo motor; 4 .Detectar el inspección interruptor y cable de señal;	4
Errar 34	E34	Fallo lógico	El control panel juez de despídos, lógica falla .	Por favor contacte con el agente o fábrica para reemplazar el control panel .	5

Funciona r panel mostrar	Digital tubo mostr a	Falla descripción	Causa de la falla	Forma de eliminación	Clasif icar
				Se produjo el error 35 antes de la contactor de funcionamiento levantar 1 .comprobar si el 1º desaceleración forzada hacia abajo es válido 2 .F4-01=1 3 .si el inspección Enciende el inspección estado y capaz a hecho el inspección correr	
Errar 35	E35	Eje automático datos de ajuste anomalía	1 .no en el piso inferior cuando comenzar 2 .No señal de nivelación aporte después de correr durante 45 segundos 3 .hueco en el suelo también pequeño 4 .el piso máximo cantidad no está de acuerdo con la colocar valor 5 .pulso de suelo registro anormal 6 .sistema no en el Estado de inspección cuando se realiza el autoajuste	4 .FO-00=1 Se produjo el error 35 como pronto como la carrera contactor levantar 1 .comprobar si el interruptor de inspección en el estado de inspección Se produjo el error 35 durante correr 1 .comprobar si se está ejecutando con el tiempo, , atropellar a la tiempo de Err 35 ocurrió Cuando te encuentras con el 1º arrasamiento posición 1 .Ya sea que el F4-03 AUMENTAR CUANDO ARRIBA, DISMINUIR CUANDO HACER, cambiar el principal junta PGA y PGB Si es así es no . 2 .Sensor de nivel norte .Oh, norte .DO Error de configuración . 3 .la señal del sensor de nivel parpadea, comprobar el lámina Err 35 durante correr :	4

				1 .comprobar si se ejecuta horas extras de F9-02 configuración valor, y No recepción de señal de nivelación 2 .la distancia al suelo menos de 50 cm, comprobar el sensor 3 .el Ajuste F6-00 también pequeño Corre hacia la cima piso: 1 .el 1º forzado La desaceleración es válida y juzga en el área de la puerta, verifica si el piso eruditio cantidad son iguales a los configuración de F6-00 y F6-01 . 2 Se produce un error. Si el levantamiento altura menor que 50 centímetros Err35 ocurre cuando encendido Compruebe si la placa longitud es 0 después encendido	
--	--	--	--	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	--

Funciona r panel mostrar	Digital tubo mostra r	Falla descripción	Causa de la falla	Forma de eliminación	Clasif icar
Error 36	E36	Contact o comentar io anomalía	1 Contactor en marcha es no tirado En cuando el freno es abierto; 2 .Cuando levantar continuamente atropella 1 segundo, el señal de retroalimentación de contacto es perdido; 3 .La retroalimentación del contactor conglutinantes de señales; 4 .No hay señal de retroalimentación después el contacto cerrado;	1 .Detectar contactor y contacto de retroalimentación; 2 .Detectar si el cable de salida del controlador U, V, O es normal 3 .Detectar que el potencia del circuito de contacto controlador es normal o no;	5
Error 37	E37	Freno comentar io anomalía	El salida del freno es no consistente con la señal de retroalimentación .	1 .Detectar que el freno de bobina y retroalimentación ; 2 .Notarizar la señal Carácter de la retroalimentación contacto (NORTE .O .o norte .DO .); 3 .Detectar que el circuito potencia del freno bobina controlador es normal o no;	5
Error 38	E38	Controlador codificar señal anomalía	1 .No codificación de entrada legumbres Cuando levante es automático correr; 2 .La dirección de aporte codificar señal está mal Cuando levante es automático correr; 3 .Establecer en bucle abierto ( F0-00) Cuando en distancia control;	1 .Asegurar el codificador usando bien; 2 .Reemplazar codificador 's A, B fase; 3 .Detectar la configuración de F0-00, y cambiar a control de bucle cerrado;	5
Error 39	E39	Motor sobrecalentado	El motor se sobrecalentó y salida de relé válida	1: Elevar La velocidad de es demasiado bajo o el suelo es demasiado alto 2: Mejorar la motor' s radiador	
Error 40	E40	Elevar correr con el tiempo	El tiempo de fraguado de elevar correr es arriba .	1 .Velocidad de elevación es demasiado bajo o el suelo es demasiado alto; 2 .El elevar es usado para un mucho tiempo y necesidades mantenimiento;	4

Err 41	E41	Circuito de seguridad apagado	La señal de seguridad circuito es cortar .	1 .Detectar circuito de seguridad, y revisar es estado; 2 .Detectar si el fuente de alimentación exterior es normal 3 .comprobar la seguridad bucle acción del contactor 4 .comprobar la seguridad bucle contacto de retroalimentación del contactor señal (NORTE .Oh, CAROLINA DEL NORTE)	5
Error 42	E42	Cerradura de la puerta cortar en correr	La cerradura de la puerta comentario es cortar cuando elevar es correr .	1 .comprobar el salón y auto cerradura de la puerta 2 .comprueba la cerradura de la puerta contactor 3 .comprueba la cerradura de la puerta contacto de retroalimentación del contactor señal (CAROLINA DEL NORTE, NO) 4 .Comprobar el exterior fuerza	5

Funciona r panel mostrar	Digital tubo mostra r	Falla descripción	Causa de la falla	Forma de eliminación	Clasif icar
Err 43	E43	Arriba límite señal apagada en correr	La señal de arriba límite es cortar cuando elevar es arriba correr .	1 .comprobar el arriba señal de límite 2 .comprobar el arriba interruptor de límite 3 .si el interruptor de límite es bajo , actuará en normal correr a el piso inferior	4
Err 44	E44	Abajo límite señal apagada en correr	La señal de abajo límite se corta cuando elevar es abajo correr .	1 .revisa la bajada límite señal 2 .revisa la bajada límite cambiar 3 .si el interruptor de límite h es bajo, actuará en normal correr a el piso inferior	4
Err 45	E45	Arriba/Ab ajo desaceler ar desconec tar	Arriba y abajo desacelerar cambiar se corta en uno tiempo cuando el ascensor se detiene .	1 .Detectar 1º arriba/abajo interruptor de desaceleración; 2 .Asegurar 1º arriba/ señal de desaceleración descendente característica (NORTE .O .o norte .DO .);	4
Error 46	E46	Renivelaci ón anomalía	1 .La velocidad de renivelación Se acabó 0 .1m/s; 2 .Renivelación posición es no en el área de nivelación; 3 .La cerradura de la puerta comentario es anormal cuando en correr .	1 .Detectar la conexión de cerrar relé . 2 .Detectar que el hacer o La función de retroalimentación de bloqueo es seleccionado o no, y señal es natural o no; 2 .Asegúrese de que giratorio El codificador es usado bien;	1
Error 47	E47	Cerrar la puerta contactor adhesión	El contactor está conglutinado al tener avance abierto puerta y renivelación .	Detectar cierre de puerta contactor	5
Error 48	E48	Puerta abierta falla	La puerta continua Los horarios de apertura de no llegada son encima el valor de ajuste de FB-09 .	1 .Detectar que el puerta máquina está funcionando natural o no; 2 .Detectar el coche arriba control panel es correcto o no;	5
Error 49	E49	Puerta cerrada falla	La puerta continua Los horarios de cierre para no llegadas son encima el valor de ajuste de FB-09 .	1 .Detectar que el puerta máquina está funcionando natural o no; 2 .Detecta que el coche arriba control panel es correcto o no;	5
Error 50	E50	Control de grupo comunicación error	Control de grupo comunicación error continuo más que 10 segundos	1 .Comprueba la conexión del anillo de comunicación 2 .comprueba la dirección definición de ascensor integrado controlador	2

Error 51	E51	PODER comunicación error	1: PUEDE comunicación continuamente no correcto datos de retroalimentación 2: PUEDE comunicación recibo error continuo	Compruebe la conexión del anillo de comunicación Revisa la parte superior del coche junta fuerza Compruebe los 24 V fuerza fuente de sustentación integrado controlador	3
----------	-----	--------------------------------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---

Funciona r panel mostrar	Digital tubo mostra r	Falla descripción	Causa de la falla	Forma de eliminación	Clasif icar
Error 52	E52	Llamada externa comunicación error	Comunicación externa sin retroalimentación correcta datos	Compruebe la conexión del anillo de comunicación Compruebe los 24 V fuerza fuente de sustentación integrado controlador Compruebe si la configuración de la llamada externa control junta es repetido	1
Error 53	E53	Cerrar saltar falla	Cuando en automático correr estado, la parada tiene No puerta corte de bloqueo proceso;	Detectar el señal de bloqueo al circuito . comprobar la cerradura de la puerta retroalimentación del contactor comprobar si el sistema recibir la puerta abierta límite Comando cuando la puerta- señal de bloqueo es válido	4
Error 54		Inspección empezar con sobrecorrient e	El excedente actual el 110% de la valor nominal durante la inspección arranque en marcha	1 .reducir el carga .2 .cambiar el FC-00 POCO 1 a 1, cancelar la comenzar actual detección	
Error 55		Aparcamie nto error de piso cambiar	La puerta abierta no alcanzar el derecho posición cuando El ascensor funciona automáticamente . .	Comprueba la puerta abierta límite señal	
Error 56		El control tablero terminado velocidad	Bajo el Inspección y Estado automático: 1 .El velocidad de retroalimentación exce eds 120% del conjunto velocidad Cuando la carrera velocidad más rápido que 0 .3 m/s . 2 .El velocidad de retroalimentación menos del 80% de la velocidad establecida cuando el running velocidad es más rápido que 0 .08 m/s .	La función puede ser cancelado por el BIT 6 de FC-01, cuando BIT 6=1, el función es inválido .	
Error 57		Procesad or de señal digital (DSP) comunicación anormal	El DSP y motor tiene No hay comunicación 500 ms	Compruebe el cable de conexión entre el control tablero y conducir junta	



## Contactos del Centro Tecnológico

Correo electrónico

[Lift-technology@yongxiangroup.com](mailto:Lift-technology@yongxiangroup.com)

WhatsApp

Servicio preventa +86 15339047757

Servicio posventa +86 13379038227