ОГЛАВЛЕНИЕ

I. ()сно	вной состав	2
II.	Опи	сание эксплуатации	3
Ш	Пр	оцесс пуска-наладки	4
	1.Γ	Іроверка внешней линии	6
	2. (Основные параметры	7
	3. I	Познавание угла вращательного кодера для синхронного двигателя	7
	4. I	Троцесс самообучения	7
	5. 0	Рункция автоматической компенсации без взвешивания	11
	6. I	Подтверждение сигнала шахты, движение в режиме ревизии	12
	7. (Самообучение для импульса высоты этажа	12
	8. F	Регулировка комфорта быстрой машины	12
	9. \	Установка связи	14
	10.	Установка основного пункта	14
	11.	Наладка других функций	14
	12.	Запись параметров на месте	14
IV.	Обт	ьяснение соответствующих функций для синхронного двигателя	15
	1.	Знание версии программного обеспечения:	15
	2.	Работа в аварийном режиме при перерыве в подаче тока	15
	3.	Выход контактора самоблокирующийся для остановки двигателя	15
V.	Объ	яснение временного порядка движения	16
VI.	Вед	омость параметров	17
	1.	Настройка двигатель с постоянными магнитами	17
	2.	Самообучение параметров в шахте	21
	3.	F2 группа параметры управления вектором	22
	4.	Параметры плиты для крышки кабины	24
	5.	F8 группа Усиление параметров функции	29

І. Основной состав

Интегрированный контроллер NICE3000 лифта делится на две модели: синхронный и асинхронной двигатель. Есть разница по программному и аппаратному обеспечению между обеими, данное руководство описывает синхронный двигатель.

Главная машина синхронного двигателя NICE3000 состоит из двух частей: комплексирование синхронного двигателя NICE3000 (Рис.1), интерфейсная карта вращательного кодера по синусно-косинусному типу (Рис. 2).

Карта PGпо синусно-косинусному типу делится на две модели: MCTC-PG-C; MCTC-PG-E, двое отличается в том:

MCTC-PG-C метод соединения, Рис. 3 метод соединения; МСТС-PG-E зажим 15 игл, из поле лебёдки по определению таблицы 1 соединять, прямо втыкать, МСТС-PG-E не нужно соединять линией деления частоты с панель центрального процессора, далее описываются PG-E.



Рис. 1 NICE3000 комплексирование синхронного двигателя(в том числе SIZE-D $\, \cdot \,$ SIZE-E)

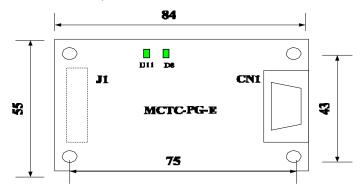


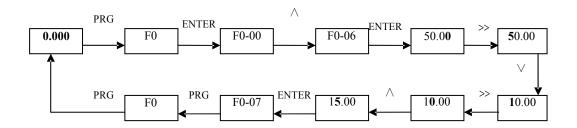
Рис. 2 MCTC-PG-E модель рg карта

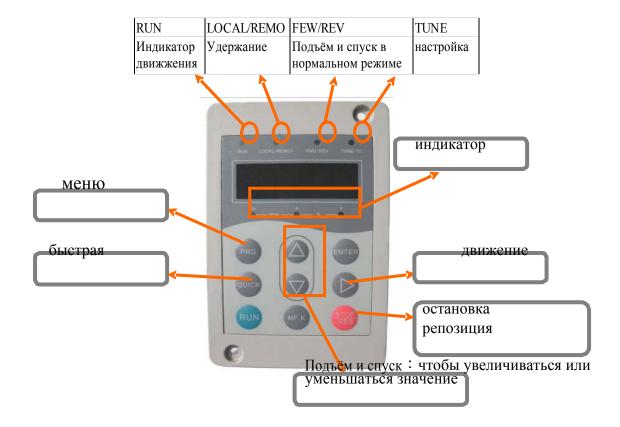
NICE3000 внешнее применение двигателя синхронного и асинхронного, в том числе плита крышки кабины (MCTC-CTB-A)),табло (MCTC-HCB-A) панель команды (MCTC-CCB-A) инструмент пуска-наладки См. руководство эксплуатации. Конкретно См. 《руководство потребителей NICE3000.》

II. Описание эксплуатации

Клавиша	Название	Функция
PRG	Клавиша составления программы	Вход и выход в предыдущее меню, быстрый параметр удален
ENTER	клавиша подтверждение	Вход на экран меню, установить проверку параметров
\wedge	Прогрессивная клавиша	Данные или код функции постепенно увеличиваются
	Регрессивная клавиша	Данные или код функции постепенно уменьшаются
>	Клавиша смещения	В состоянии останова и работает, вы можете возвратно переходить параметры отображения LED; при изменении параметров, вы можете выбрать место изменения параметров
RUN	Клавиша движение	При наличии клавиши для пуска.
STOP/ RSET	•	При запуске клавиши, нажать данную клавишу, чтобы остановить движение: в состоянии неисправности, может быть использован для репозиции.
QUICK	Быстрая клавиша	Одноступенчатое меню для входа или выхода из меню
MF.K	Мульти-функционал ьная клавиша	Показание и бланкирование для информации препятствия

Например: код функции F0-06 c 50.00Hz изменяет на15.00Hz (жирный шрифт значит мигание) .





III. Процесс пуска-наладки

Рис. 4 схема процесса пуска-наладки, далее описываются по каждому процессу.

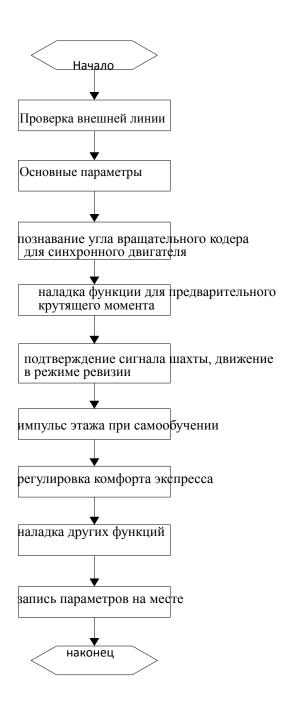


Рис. 4 Схема процесса пуска-наладки

1. Проверка внешней линии

Данный процесс проверяет механизмы, электрические соединения, напряжения, заземление и др., конкретное содержание См. «Руководство потребителей NICE3000»

2. Основные параметры

Основные параметры для каждой установки параметра относится к территории перед вводом в эксплуатацию, это должно быть подтверждено. На месте должно установить параметры соответствующего кода по документациям панели управления и параметрам двигателя. См. статья 6—перечень параметров.

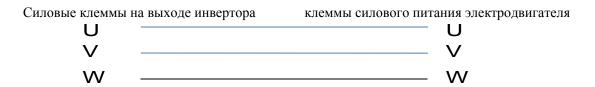
3. Познавание угла вращательного кодера для синхронного двигателя

Смена кодера, смена порядка силового провода UVW, необходимо снова самообучение. При смене главной панели управлении для одного двигателя, нужно переписывать F1-06 и F1-08, или снова самообучение для электродвигателя.

4. Процесс самообучения

1) правильно соединять

Силовые клеммы на выходе инвертора UVW иклеммы силового питания электродвигателя UVW нужно соединять один к одному.

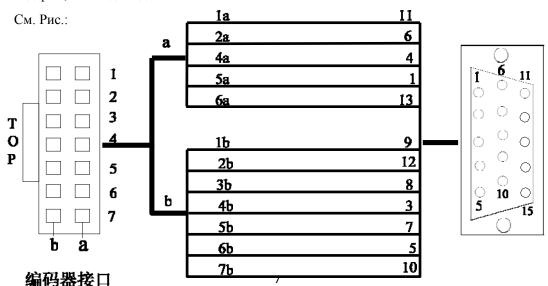


Правильно соединять питания тормоза, чтобы механический рычаг нормально открывать и закрывать.

определять карту PG

правильное соединение с

кодером, метод соединения



Интерфейс кодера

интерфейс карты PG

Модель кодера				Зна	чение стежка DB15	Модель карты PG адаптера
	T O P	b	a	1 2 3 4 5 6 7	1b: VCC(бурый/зелёный) 1a: C-(розовый) 2b: D+(жёлтый) 2a: A-(жёлтый/чёрный) 3b: B+(синий/чёрный) 3a: NC 4b: R+(красный)	_
					4a: R-(чёрный) 5b: 0V (белый/зелёный) 5a: В-(красный/ чёрный) 6b: А+(зелёный/чёрный) 6a: D-(фиолетовый) 7b: C+(серый) 7a: NC	

Определение стежка кодера SIN/COS модель ERN1387

Модель Р Gпереходный патрон	Зна	чение стежк	a DB15		Кодер адаптера
		1 : B-	2: NC	3 : Z+	
		4 : Z-	5 : A+	6 : A-	
MCTC-PG-E		7 : COM	8 : B+	9 : VCC	ERN1387 модель
		10 : C+	11 : C-	12 : D+	SIN/COS
		13 : D-	14: NC	15 : NC	кодера

Определение стежка карты MCTC-PG-E

- 2) Накороткое соединение, замок, верхний концевой выключатель, нижний концевой выключатель, и ремонт крышки кабины.
- 3) Соединять силовые линии R S T, если реле последовательности фаз работает ненормально, то обменять любых двух фаз в R.
- 4) Проверка параметров двигателя F1-00 \sim F1-05, установка F1-11 на 1 (стобой самообучение), показание TUNE, нажать выключатель подъёма и спуска в режиме ревизии, автоматически останавливается после движения круга, разожми выключатель в режиме ревизии. F1-11 самовосстановление на 0. До самообучения необходимо проверять соединение.
- 5) Если самообучение ненормально работает, сотрясение или скольжение машины, или звучит тревоги 20 \ 02, поменяйте порядок силовых линий UV, и потом снова начинается самообучение.
- 6) Более трёх раз, Сравнение самообучения было различие угол. Как можно быть в пределах плюс-минус 10 градусов.
- 7) По местам слева и справа определяет направление вращения для двигателя, осматривать по подъёму в ревизии F4-03 на данном месте импульс увеличивается, спуск—уменьшается; с

помощью параметров F2-10, регулировать направление движения и порядок AB:

- 0: Одинаковое направление.
- 1: Направление движения обратное; направление положение импульса обратное.

- 2: Одинаковое направление движения; направление положение импульса обратное
- 3: Направление движения обратное; одинаковое направление положение импульса После того, что надо записывать метод соединения панели управления UVW и двигателя UVW, и наклеивать на панели управления. Внимание:(необходимо линия совершенно правильно, утвердите ещё раз.)
- 1) В соответствии с вышесказанным способом обучения, самообучение синхронного двигателя было завершено на заводе-изготовителе! Инаклеивать данные в табличной форме и способ подключения в шкафу управления. И во время учебы на заводе была определена в соответствии с местами монтажное положение слева или справа, утвердите!
- 2) Таким образом, на месте при монтаже должны быть установлены в соответствии с номером контракта: шкаф управления и лебёдка были согласованы, иначе лифт не будет работать!
- 3) Если лифт не работает, то мы не исключаем другие причины, в соответствии с причиной анализа неисправностей, стоит ли повторно самообучения, делать по методу самообучение NICE3000!

Примечание 1: Передидентификацией угла вращательного кодера, должны быть точно настроить параметры заводской табличке двигателя, включая F1-01 (Номинальная мощность двигателя) F1-02 (Номинальное напряжение двигателя) F1-03 (Номинальный ток двигателя ў F1-04 (Номинальная частота двигателя)

F1-05 (Номинальной оборот двигателя) и также вращательный кодер F1-12 (Число импульсов на оборот) Неправильный параметров может привести к необычайной идентификации угла (ERR20) Когда двигатель начинает работать, если будет предложено сигнал Err21, проверяйте параметры идентификации результатов F1-06 и F1-08 правильно ли. Если вы можете гарантировать, что двигатель и проводка PG карта без каких-либо изменений, вы можете записать непосредственно к идентификации двух первых данных, введенных непосредственно, или снова определить угол.

5. Функция автоматической компенсации без взвешивания

По данным таблицы начинается пробная эксплуатация. В соответствии с мощностью и характером двигателя, то получит разный результат, параметры по умолчанию могут быть адаптированы к наиболее двигателя, поэтому нужно сначала пробовать эксплуатации. При пробной эксплуатации наблюдать скольжение машины ли, звук двигателя нормально ли. Если не нормально, то восстанавливаться параметры на умолчание, и наблюдать звук есть или нет.

1	F3-19	0.6	пуск выдержки нулевой скорости	Если пуск функции автоматической компенсации без взвешивания, необходимо установить более 0.5.
2	F8-01	2	Пуск выбора компенсации	Умолчание на 0, не пуска компенсации, установка на 2, чтобы пускать функции автоматической компенсации без взвешивания. При установке 2, F8-02/03/04 будут автоматически изменять.
3	F8-02	15		При пуске сотрясения, когда меньше 10, то медленно уменьшите, когда пускать скольжения машины, можно увеличивать.
4	F8-03	0.5		При пуске сотрясения, можно уменьшать на 0.2, когда пускать скольжения машины, можно увеличивать.

Пусковой эффект были затронуты силу башмака и направляющего рельса, чтобы не поскользнуться, если нулевая скорость, но все еще слишком много, когда вы начинаете, проверьте силы башмака и расстояние между рельсами и плоскостность. Не каждый лифт может быть настроен на отсутствие скольжения автомобиля, пусковой результат были затронуты отношения тросы, электрических свойств и других параметров. Когда вы начинаете быть неэффективным, пожалуйста, настроить таблицу F8-02 / 03/04.

6. Подтверждение сигнала шахты, движение в режиме ревизии

На данный момент, вы можете запустить медленно, по документациям системы управления на месте, чтобы подтвердить в шахте верхний и нижний предел, принудительное переключение замедления работает в нормальном режиме, если есть несколько датчиков выравнивания, сигнал подтверждения последовательности действий вверх и вниз выравнивания, сигналов дверь зоны. В том числе принудительное торможение 1-ого класса значит переключатель принудительного торможения ближе к конечной остановки. Верхнее выравнивание этажа означает для выравнивания положения датчика, нижнее выравнивание этажа значит на нижнем этаже.

7. Самообучение для импульса высоты этажа

Импульс высоты этажа самообучения является необходимым условием для работы на высокой скорости, нужно подтвердить следующую информацию при принятии самообучения высоты этажа:

- 1) Ремонтный выключатель шкафа управления ремонт переключать на положение ревизии?
- 2) Выключатель нижнего принудительного замедления 1 является эффективным (т.е. в зоне принудительного замедления.)?
- 3) NICE3000 управление расстояния π и(F0-01=1) режим замкнутого цикла (F0-00=1) если текущий этаж является донным этажом. (F4-01) = F6-01.
- 4) Лифт находится ли в месте выравнивания нижнего слоя. (если лифт всего два этажа, то едет на нижний этаж, существует закладная доска датчик выравнивания).
- 5) NICE3000 находится в неисправном состоянии ли? Если существование длинносоставный этаж лифта (по умолчанию, скорость ремонта более 9 метров в длину), До самостоятельного изучения, будут F9-02 установлен в 0, не проверяют время движения, а то в процессе самообучения будет появляться указание ERR35. после завершения самообучения F9-02 восстановить исходные параметры.

8. Регулировка комфорта быстрой машины

Основные параметры влияет на комфорт быстрой машины:

Номер	Код функции	Сфера	Значение	Комментарий
1	F0-07	0.5~16KHz	_	Несущая частота влияет на кольцо управления NICE3000, вообще не нужно установить.
2	F2-00	0~100	Усиление пропорции для кольца скорости 1	40 или 60, попробуйте при плохом комфорте

3	F2-01	0.01~10.00s	Время интеграла для кольца скорости 1	0.3
4	F2-03	0~100	Усиление пропорции для кольца скорости 2	40 и ли 60, попробуйте при плохом комфорте
5	F2-04	0.01~10.00s	Время интеграла для кольца скорости 2	0.3
6	F2-06	10~100	Усиление пропорции для кольца тока	160 и ли 500, вообще применение 160
7	F2-07	10~100	Усиление интеграла для кольца тока	40 ,

В общем, в процессе накладки синхронного двигателя, вышеуказанные параметры могут должны быть наладочно-испытательной работой. Разные параметры в соответствии с разными механическими состояниями. В зависимости от использования разной лебёдкой, получены из разных таблиц параметров.

9. Установка связи

После правильного подключения, внешний вызов установить адрес по кнопке s1, нажмите, отображать текущий этаж, нажать один раз, то увеличивается на 1, до достижения требуемого набора этаже, которая идет на 40, то 0 рециркуляции. Если более 40 этажей, опишите.

Показание этажа установят в соответствии с параметрами группы FE по руководству.

10. Установка основного пункта

По умолчанию, основная база пожара и функции управления лифтом от ключа являются самым нижним этажом, пожарный выключатель функции управления лифтом от ключа нужен соединять в внешний панель базовых остановок, а то не будет играть.

11. Наладка других функций

Тождество с асинхронным двигателем. Можно См. «Руководство потребителей NICE3000».

12. Запись параметров на месте

После выполнения наладки на месте, скачать параметры на месте в компьютер с помощью программного обеспечения наблюдения. Необходимо заполнить правильно отчет наладки в двух экземплярах, если нужно, то примечание. Один экземпляр остановит в офисе, другой в шкафу управления, чтобы обслуживать потребителю.

IV. Объяснение соответствующих функций для синхронного

двигателя

В данном разделе были описаны главные функции для синхронного двигателя, а для асинхронного двигателя с функциями и приложениями, разумеется, также относится синхронного двигателя, здесь не объясняется подробно, Можно См. «Руководство потребителей NICE3000».

1. Знание версии программного обеспечения:

Номер версии программного обеспечения для интеграционного двигателя NICE3000 лифта записаны в FA-04, FA-05, FA-06:

FA-04 в качестве вспомогательного номера версии CPU, в моделях синхронных двигателей, должен быть 20XXX, в том числе XXX номер версии программного обеспечения.

FA-05 в качестве главного номера версии программы процессора CPU, в моделях синхронных двигателей, должен быть 20XXX, в том числе XXX номер версии программного обеспечения.

FA-06 в качестве номера версии программного обеспечения DSP; асинхронный двигатель FA-06 = 22005

FB-01 в качестве номера версии программного обеспечения для панели крышки кабины. При описании проблемы на месте, в первую очередь, номер версии программного обеспечения является важной информацией.

2. Работа в аварийном режиме при перерыве в подаче тока

Синхронной двигатель NICE3000 имеет три метода работы в аварийном режиме при перерыве в подаче тока: См «Вариант для работы в аварийном режиме при перерыве в подаче тока NICE3000».

3. Выход контактора самоблокирующийся для остановки двигателя

Если замыкание коротко силовых проводов U, V, W приводит к тому, что обмотки статора с тормозной эффект. В лифте случаях, даже отказа тормозов, из-за синхронного двигателя линии замкнут устройства скольжения лифта явления не происходят быстро, повышения безопасности лифта.

Вообще операция поставляется заключен контактор звезды. Если ход не находится в контакте с уплотнительной звезды, устанавливается на следующем образе: в шкаф управления есть независимый контактор самоконтрящиеся для остановки двигателя, пользователь-реализовать

эту функцию. Эта функция осуществляется FE-33 BIT6: Выход контактора самоблокирующийся для остановки двигателя; BIT8: самоблокирующимся контактор нормально замкнутый выход два бита управления.

Выход контактора самоблокирующийся для остановки двигателя F5-26~F5-31 выбор: 12: Выход самоблокирующийся для остановки двигателя. Его вход обратной связи точка выбрана опция 62: синхронная машина самоблокирующимся обратной связи входного сигнала.

Эта функция основана на версии программного обеспечения 20640 добавление.

V. Объяснение временного порядка движения

В руководстве потребителей NICE3000 объяснили временный порядок движения, но данная схема не чётко, на практике наладки согласно следующему рисунку.

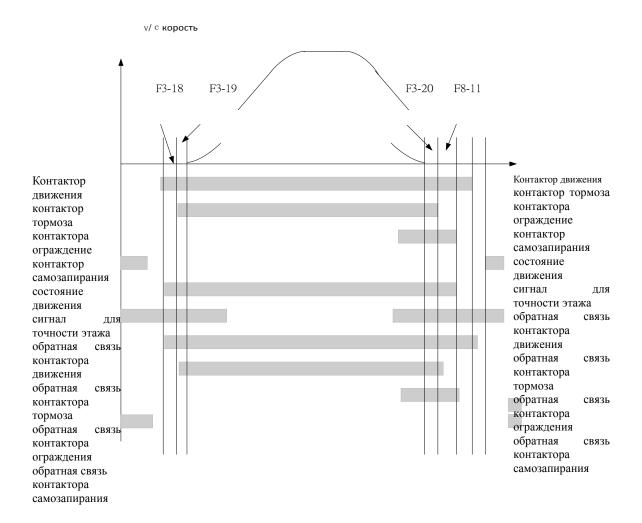


Схема 5 хронологическая программа движения

Для временного порядка NICE3000 есть 4 параметры. Вообще, не нужно регулировать, уже можно удовлетворять комфортом.

VI. Ведомость параметров

1. Настройка двигатель с постоянными магнитами

А) Описание настройки

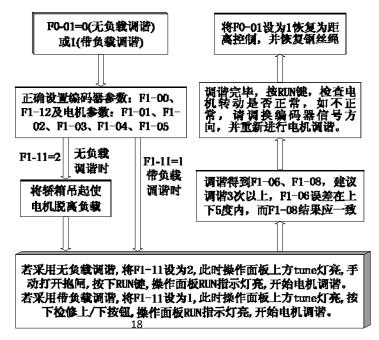
- 1) Необходимо определять место магнитного полюса до пуска для синхронного двигателя с постоянными магнитами, а то нельзя нормально работать.
- 2) Контроллер для синхронного двигателя применяет вектор замкнутого кольца с датчиком, необходимо (вектор замкнутого кольца) установить F0-00 на 1, и правильно соединять кодер и карта PG, а то система будет сообщать, что кодер E20 не работает, то лифт не будет работать.
- 3) Контроллер для синхронного двигателя может выполнять настройки методом панели управления, когда двигатель без нагрузки, также может быть сделано настройки по дистанционному управлению (режим обслуживания) в случае двигателя с нагрузкой.
- 4) Донастройкинообходимоустановильтараметры кодеров (F1-00,F1-12) и параметры таблицы двигателя (F1-01、F1-02、F1-03、F1-04、F1-05)

- 5) Необходимо ручной открытия тормоза, чтобы избежать того, что неправильно управляют параметры F1-11, когда установить 2, происходи настройки без нагрузки.
- 6) результаты уяснения F1-06 (кодер начального угла) и F1-08 (метод соединения) F1-06 · F1-08 как справочное установление для контроля двигателя, нельзя изменять, а то система будет сообщать кодер E21 не работает, лифт не работает.
- 7) В случае изменения соединения двигателя, изменения кодера или изменения соединения кодера, необходимо снова определить угол положения кодера.
- В случае внесения изменений в электропроводке, замена кодера или изменить подключение датчика, необходимо еще раз определить угловое положение датчика.



Пункт для Внимания:

- 1) Необходимо соединять силовые проводы UVW двигателя отдельно зажимы соединения для конвертеров UVW ;
- 2) Необходимо ERN1387 по типу SIN/COS кодера ABCDZ сигналы отдельно соединить в карты PG зажимы ABCDZ, зажим UVW по типу кодер AB, UVWсигналы отдельно соединить в зажим карты PG зажимы AB, UVW;
- 3) До настройки необходимо гарантировать F8-01 на 0, а то может быть в процессе настройки лифт ненормально работает;
- 4) В случае нормального соединения трёхфазного силового UVW, если настройка не получила, (может быть в процессе настройки двигатель не работает или вдруг вращает на одно направление и потом прекращает,) изменяйте любое двое силовых кабелей для кодера, необходимо снова настроить;
 - 5) настройкой с нагрузкой был опасен, при настройке должен гарантировать, что ни в одном шахте.



F0-01=0 (настройка без		Установить F0-01 на 1,				
загрузки) или		восстановление управления				
1(загрузкой)		по дальности, и				
		восстановление стальной				
		проволоки				
↓		↑				
Правильно установить пара	метры кодера: F1-00, F1-12 и	После выполнения				
параметры двигателя:F1-01	, F1-02, F1-03, F1-04, F1-05	настройки, нажни клавишу				
		RUN, двигатель правильный				
		ли, если неправильный, то				
		изменение направления				
		сигналов кодера, и снова				
	<u></u>	проходит настройки.				
F1-11=2 ↓	↓ F1-11=1	↑				
Без загрузки	С загрузкой					
Подвесить кабину от загрузки		Получение настройки F1-06,				
		F1-08, погрешность F1-06				
		должна находиться в сфере				
		±5, F1-08 результат должен				
		приходить к согласию				
↓		<u> </u>				
Если настройка без загрузки	Если настройка без загрузки, установить F1-11 на 2, то лампа tune на панели управления					
	горела, ручной открывай тормоз, нажни клавишу RUN, указательная лампа сгорела, начинают					
настройки. Если настройка	настройки. Если настройка с загрузкой, установить F1-11 на 1, то лампа tune на панели					
управления горела, нажните к	кнопки в режиме подъёма /спуска	а, указательная лампа сгорела,				
	начинают настройки.					

Схема 6-1 Схема настройки для синхронного двигателя

В) Настройка с нагрузкой

Проверять соединения силового кабеля для двигателя и кодера, подтверждать, что силовой кабель для двигателя UVW соединять выходной зажим UVW конвертер и кодер AB,UVW или сигнал CDZ правильно соединять карты PG зажимы AB, UVW или CDZ;

- 2) после подачи тока, набирайте выключатель для ремонта до места ремонта, определять F0-01 на 1 (управление по дальности).
- 3)установить правильно параметры кодера F1-00(0 :SIN/COS ;1 :UVW)F1-12(количество пульсов) и параметры двигателя F1-01 \cdot F1-02 \cdot F1-03 \cdot F1-04 \cdot F1-05 \cdot определять F8-01 на 0 (предварительный момент вращения недействующий)если по типу ERN1387 кодера SIN/COS, ещё нужно установить F1-10 (выбор сигналов дл я кодера) на 1 ;

Препятствие для возврата, установить F1-11 на 1 (настройка с нагрузкой)

Кнопка подъёма или спуска в режиме ремонта, двигатель звучит яркий электромагнетизм, и потом по направлению работает один круг, вплоть до проверки сигнала кодера, когда в панели операции не показано TUNE, то выполняют настройки двигателя. После этого, система будет запрещение движения на 8 секунд, чтобы сохранить данные параметров. Настройки 3 раза, первоначальный угол получения F1-06 кодера, погрешность должна находиться в сфере ± 5 , F1-08 результат должен приходить к согласие;

5) После выполнения настройки, Если кодер типа ERN1387 SIN/COS, то необходимо установить F1-10 (выбор сигналов кодера) на 2. Работать в режиме ремонта, просмотреть ток нормальный ли, стабильное движение, практическое направление движения правильное ли, F4-03 изменение импульсов нормальное ли (увеличение в режиме подъёма, снижение в режиме спуска.) если обратное направление движения или неправильное изменение импульсов, измените направление движения или направление изменения импульсов лифтов через F2-10.



После настройки с нагрузкой для синхронного двигателя, система будет запрещение движения на 8 секунд, чтобы сохранить данные параметров.

С) Настройка без нагрузки

- 1) Проверять силовой кабель двигателей и соединительный провод кодера, определять силовой кабель UVW соединять выходной зажим UVW конвертера, и сигналы кодера AB, UVWили CDZ правильно соединять карты PG в зажимы AB, UVWили CDZ;
- 2) После подачи тока, установить F0-01 на 0: метод управления выбирает управление панели операции прохода приказа;
- 3) Правильно установить по типам и по импульсам кодеров F1-00 (0: ERN1387 тпи SIN/COS кодер или 1: UVW тип и F1-12. И потом по таблице двигателей установить F1-01, F1-02, F1-03, F1-04, F1-05 'если по типу ERN1387 кодера SIN/COS , ещё надвить F1-10 (выбор сигналов кодера) на 1;
- 4) Расстыковывайте лебёдки и загрузки (стальная проволока), F1-11 выберите2(настройка без нагрузки), открывайте тормоз ручной, и потом нажать клавиши RUN доски, двигатель работает автоматически, контроллер рассчитывает угол полюсного магнита кодера F1-06 и метод провода F1-08, и выполнять настройки для двигателей. Более трёх раз, уголь полюсного магнита кодера F1-06 должен обеспечить, что погрешность находится в сфере±5, и одинаково с результатом F1-08;

5 после выполнения настройки, восстановите F0-01 на 1 (управление по дальности, если тип кодера ERN1387 тип SIN/COSкодер, необходимо установить F1-10 (выбор сигналов кодера) на 2. Испытательное движение в режиме ремонта, ток правильный ли (должно меньше 1A) стабильное движение двигателя, практическое направление движения правильное ли, F4-03 изменение импульсов правильное ли (увеличение в режиме подъёма, снижение в режиме спуска.). если обратное направление движения или неправильное изменение импульсов, измените направление движения или направление изменения импульсов лифтов через F2-10.

2. Самообучение параметров в шахте

Самообучение параметров в шахте, чтобы записать место переключателей в шахте (в том числе выключатель для выравнивание точной этажа и выключатель принудительного замедления), самообучение должны соответствовать следующим условиям:

- (1) Обратная связь кодера и датчика для выравнивания точной этажа в нормальном состоянии, переключатель шахты установлен в месте;
- (2) Лифт в нижнем этаже, включение принудительного торможения;
- (3) Лифт в режиме проверки, и может восстановить работу;
- (4) Установите правильно в низком и высоком этаже лифта;
- (5) Не в состоянии тревоги NICE3000.



Самообучения в шахте можно осуществлять с помощью клавиатуры главной панели управления. Самообучения лифта с двумя станциями, должны запустить лифт под первой позиции выравнивания, то есть датчик выравнивания находится в выравнивающей пластине. Многие станция не надо.

F1-12		Заводская установка	10 24	Минимальная единица	1
	Установочная сфера	0~10000			

Установите количество импульсов кодера на оборот кодера, согласно табличке кодера. При векторное управление с замкнутым контуром, необходимо правильно установить количество импульсов кодера, а то двигатель не может работать нормально. Для асинхронных двигателей, когда правильно настроить количество импульсов кодера, по-прежнему не может работать нормально, замените проводкиА, В-фаза датчика.

3. F2 группа параметры управления вектором

Код функции	Наименование	Заданное значение
F2-00	Усиление пропорции для кольца скорости1	50
F2-01	Время интеграла для кольца скорости 1	0.5
F2-02	Переключательная частота 1	2

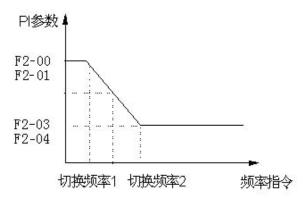
F2-03	Усиление пропорции для кольца скорости 2	50
F2-04	Время интеграла для кольца скорости 2	0.5
F2-05	Переключательная частота 2	5

F2-00 и F2-01—параметры настройки PI в случае частоты движения меньше частоты переключения 1 (F2-02); F2-03иF2-04--параметры настройки PI в случае частоты движения больше частоты переключения 2 (F2-05). Параметрами настройки PI между частотой переключения 1 и частотой переключения 2, как среднее взвешенное F2-00, F2-01 и F2-03, F2-04. См. Схема 6-2:

Установив регулятор скорости, пропорциональный коэффициент и интеграции время, можно регулировать скорость вектор управления динамической реакции. Увеличение пропорционального усиления, уменьшения времени интегрирования, может ускорить динамический отклик контура скорости. Пропорциональный коэффициент усиления слишком большой или слишком малое время интегрирования вызывает система колебаться.

Метод корректировки: Если заводские параметры не отвечают требованиям, фабрика настраивается на основе значения параметра: увеличение пропорционального усиления, убедитесь, что система не колебаться, а затем уменьшить интегральное время, то система имеет характеристику быстрого реагирования, выброс и мал. Если частота переключения 1 и частота переключения 2 равны нулю, только F2-03, F2-04 является эффективным.

Внимание: Если параметры **PI** неправильно установить, то приводит перерегулирования скорости, и даже когда перерегулирование падает, производит препятствие.



РІ参数 параметров РІ

切换频率1 частота переключения 1 切换频率2 частота переключения 2 频率指令 команда частоты

Код	Наименование	Заводская	Минимальная	Сфера
функции		установка	единица	установки
F5-25	Выбор типа входного сигнала для панели управления крышки кабины	64	1	0~255

Установление типа входного сигнала для панели управления крышки кабины:

0 : нормально-закрытый ввод ; 1 : нормально-открытый ввод

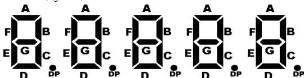
4. Параметры плиты для крышки кабины

Например, установить по следующей таблице тип сигналов для крышки кабины лифта:

бит	параметры	Тип	бит	параметры	Тип
BIT0	Jabeea 1	нормально-замк нутый	BIT4	Положение ограничения заткрытия двери1	нормально-замкн утый
BIT1	Jabeta 2	нормально-замк нутый	BIT5	Положение ограничения заткрытия двери2	нормально-зам кнутый
BIT2	TIOHOMORIC	нормально-замк нутый	BIT6	Взвешиваниедвухпози ционное измерение 3 (полная погрузка)	нормально-зам кнутый
BIT3	TIOMOMCINIC	нормально-замк нутый	BIT7	Взвешиваниедвухпози ционное измерение 4 (перегрузка)	нормально-зам кнутый

Код	Наименование	Заводская	Минимальна	Сфера
функция		установка	я единица	установки
F3-32	Показание состояния внешнего вызова			

Когда потребитель входит в меню F5-32, состояние декатрона с цифровыми матрицами значит состояние связи внешнего вызова. Чтобы удобно описать, на клавише декатрона с цифровыми матрицами слева направо по очереди 5, 4, 3, 2, 1, Каждая часть для декатрона с цифровыми матрицами на следующие:



декатрона с цифровым и матрицами	на с цифров ыми	Значение «ярко» декатрона с цифровыми матрицами	Значение «не ярко» декатрона с цифровыми матрицами
	$\overline{}$	Код адрес 1 – нормальная связь внешнего вывоза	Код адрес 1 – ненормальная связь внешнего вывоза
		Код адрес 2 – нормальная связь внешнего вывоза	Код адрес 2 – ненормальная связь внешнего вывоза
		Код адрес 3 – нормальная связь внешнего вывоза	Код адрес 3 – ненормальная связь внешнего вывоза
1		Код адрес 5 – нормальная связь внешнего вывоза	Код адрес 4 – ненормальная связь внешнего вывоза
1	Е	Код адрес 5 – нормальная связь внешнего вывоза	Код адрес 5 – ненормальная связь внешнего вывоза
	F	Код адрес 6 – нормальная связь внешнего вывоза	Код адрес 6 – ненормальная связь внешнего вывоза
	G	Код адрес 7 – нормальная связь внешнего вывоза	Код адрес 7 – ненормальная связь внешнего вывоза

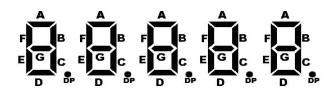
	DP	Код адрес 8 – нормальная связь внешнего вывоза	Код адрес 8 – ненормальная связь внешнего вывоза 営
2	Α	Код адрес 9 – нормальная связь внешнего вывоза	Код адрес 9 – ненормальная связь внешнего вывоза
	В	Код адрес 10 – нормальная связь внешнего вывоза	Код адрес 10 – ненормальная связь внешнего вывоза
	С	Код адрес 11- нормальная связь внешнего вывоза	Код адрес 11 – ненормальная связь внешнего вывоза

	D	Код адрес 12 – нормальная связь	Код адрес 12- ненормальная
	D	внешнего вывоза	связь внешнего вывоза
	Е	Код адрес 13 – нормальная связь	Код адрес 13- ненормальная
	L	внешнего вывоза	связь внешнего вывоза
	F	Код адрес 14 – нормальная связь	Код адрес 14- ненормальная
	1	внешнего вывоза	связь внешнего вывоза
	G	Код адрес 15 – нормальная связь	Код адрес 15- ненормальная
		внешнего вывоза	связь внешнего вывоза
	DP	Код адрес 16 – нормальная связь	Код адрес 16- ненормальная
	<i>D</i> 1	внешнего вывоза	связь внешнего вывоза
	Α	Код адрес 17 – нормальная связь	Код адрес 17- ненормальная
	- 11	внешнего вывоза	связь внешнего вывоза
	В	Код адрес 18 – нормальная связь	Код адрес 18- ненормальная
		внешнего вывоза	связь внешнего вывоза
	C	Код адрес 19 – нормальная связь	Код адрес 19- ненормальная
		внешнего вывоза	связь внешнего вывоза
	D	Код адрес 20 – нормальная связь	Код адрес 20- ненормальная
3		внешнего вывоза	связь внешнего вывоза
	Е	Код адрес 21 – нормальная связь	Код адрес 21- ненормальная
		внешнего вывоза	связь внешнего вывоза
	F	Код адрес 22 – нормальная связь	Код адрес 22- ненормальная
		внешнего вывоза	связь внешнего вывоза
	G	Код адрес 23 – нормальная связь	Код адрес 23- ненормальная
		внешнего вывоза	связь внешнего вывоза
	DP	Код адрес 24 – нормальная связь	Код адрес 24- ненормальная
		внешнего вывоза	связь внешнего вывоза
	Α	Код адрес 25 – нормальная связь	Код адрес 25- ненормальная
		внешнего вывоза	связь внешнего вывоза
	В	Код адрес 26 – нормальная связь	Код адрес 26- ненормальная
		внешнего вывоза	связь внешнего вывоза
	C	Код адрес 27 – нормальная связь	Код адрес 27- ненормальная
		внешнего вывоза	связь внешнего вывоза
	D	Код адрес 28 – нормальная связь	Код адрес 28- ненормальная
4		внешнего вывоза	связь внешнего вывоза
	Е	Код адрес 29 – нормальная связь	Код адрес 29- ненормальная
		внешнего вывоза	связь внешнего вывоза
	F	Код адрес 30 – нормальная связь	Код адрес 30- ненормальная
		внешнего вывоза	связь внешнего вывоза
	G	Код адрес 31- нормальная связь	Код адрес 31- ненормальная
		внешнего вывоза	связь внешнего вывоза
	DP	Хранение	Хранение
		1	

F5-34	Показание	Заводская	Минимальн	
F5-35	состояния зажима	установка	ая единица	
	Установочная сфера			

F5-34 значит состояние входных и выходных зажимов для главной панели управления, на клавише по очереди слева направо декатрона с цифровыми матрицами5, 4, 3,

2 , 1 , Каждая часть для декатрона с цифровыми матрицами на следующие:



Номер	Знакадек	Значение декатрона с	Значение «ярко» декатрона с
декатрона с	атрона с	цифровыми матрицами	цифровыми матрицами
цифровыми			
матрицами			
	матрицам		
	В	Сигнал для точности	Сигнал действительный
		этажной остановки	
		подъёма	Carrage
	C	Сигнал для точности этажной остановки	Сигнал действительный
		спуска	
1		-	
1	D	Сигнал зон двери	Сигнал действительный, на точности этажной остановки
	Е	Обратная связь петли	Петля безопасности работает
	L	безопасности 1	
	_	обратная связь петли	Петля замка работает
	F	замка 1	Treini suma puooruoi
			Срабатывание контактора
	G	обратная связь от выхода эксплуатации	Срабатывание контактора
		<u>-</u>	
	DP	обратная связь от	Открывание тормоза
		выхода тормоза 1	
	A	Сигнал в режиме	Сигнал действительный
		ремонта	
	В	Сигнал подъёма в	Сигнал действительный
		режиме ремонта	
	С	Сигнал спуска в	Сигнал действительный
		режиме ремонта	
2	D	Аварийный сигнал	Сигнал действительный
		Сигнал верхнего	Сигнал действительный, на состоянии
	Е	ограничения	верхнего ограничения положения
		положения	r
			Сигнал пайотритальный на заста
	F	Сигнал нижнего	Сигнал действительный, на состоянии
		ограничения положения	нижнего ограничения положения
		Сигнал перегрузки	действительный
	G	om noper pyskii	ACTO I DITTO I DIDITI
	DP	Сигнал с полной	действительный
		загрузкой	
	A	Сигнал	Сигнал действительный, в состоянии,
	17	принудительного	принудительного снижения скорости
		снижения скорости	верхнего 1 класса
	i l	верхнего 1 класса	I -

	0 11 J 011 J	аладке для сипхроппот	, <u>ABIII W 1 00111 1 (1 0 2 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 </u>
3	В	Сигнал принудительного снижения скорости нижнего 1 класса	Сигнал действительный, в состоянии принудительного снижения скорости нижнего 1 класса
	С	Сигнал принудительного снижения скорости верхнего 2 класса	Сигнал действительный, в состоянии , принудительного снижения скорости верхнего 2 класса
	D	Сигнал принудительного снижения скорости нижнего 2 класса	Сигнал действительный, в состоянии принудительного снижения скорости нижнего 2 класса
	Е	Сигнал принудительного снижения скорости верхнего 3 класса	Сигнал действительный, в состоянии , принудительного снижения скорости верхнего 3 класса
	F	Сигнал принудительного снижения скорости нижнего 3 класса	Сигнал действительный, в состоянии принудительного снижения скорости нижнего 3 класса
	G	Обратная связь выхода гибкого уплотнения	Срабатывание контактора гибкого уплотнения
	DP	Сигнал перегрева электродвигателей	Перегрев электродвигателей
4	A	Привод 1 инфракрасная завеса	Закрывание инфракрасной завесы
	В	Привод 2 инфракрасная завеса	Закрывание инфракрасной завесы
	С	Обратная связь выхода тормоза 2	В состоянии открывания тормоза
	D	UPS ввод	Сигнал главной панели управления действительный

	Е	Ввод функции управления лифтом от ключа	Сигнала главной панели действительный
	F	Обратная связь петля безопасности 2	Петля безопасности работает
	G	обратная связь самозапирания синхронного двигателя	Закрывание контактора самозапирания
	DP	Обратная связь петля замка 2	петля замка работает
	A	Хранение	
	В	Выход контактора движения	Срабатывание контактора движения
5	С	Выход контактора тормоза	Открытие тормоза
	D	Выход контактора гибкого уплотнения	срабатывание контактора гибкого уплотнения
	Е	Аварийный сигнал до нижней остановки	Выход аварийный до нижней остановки

F8-00	Самообучение взвещивания	Заводская установка	0%	Минимальна я единица	1%
	Установочная сфера	0~100%			

Самообучение взвещивания:

- 1. Необходимо F8-01 на 0, и выбирали F5-36 2 или 3, система разрешает самообучение.
- 2. Место лифта на любом этаже, кабина разгружается, установите вход F8-00 на 0, и нажмите клавиатуру ENTER;
- 3. BN% нагрузки в кабине, установите F8-00 = N, нажмите клавиатуру ENTER. Пример: Номинальная нагрузка 1000 Kg, 100 кг тяжелых в лифт, затем введите F8-00 = 10.

После самообучении, записывают соответствующие данные без груз или перегрузки в F8-06, F8-07,Пользователи также могут ввести вручную в соответствии с реальной ситуацией.

Внимание: Необходимо по данной очереди проходит, а то самообучение недействительное.

F8-01	Выбор предварительного момента вращения	Заводская установка	0	Минимальная единица	1
	Установочная сфера	0 · 1 · 2			

0: Предварительный момент недействительным, разрешает самообучение взвешивания;

- 1: Компенсации предварительного крутящего момента взвешивания; данной функции необходимого применять под датчик взвешивания;
- 2 : Автоматическая компенсация предварительного крутящего момента: данная функция работает только в случае адаптации кодера ERN1387, система будет автоматически регулировать, когда вы начинаете компенсации крутящего момента.

При использовании функции компенсации предварительного крутящего момента, система может выходит крутящий момент с нагрузкой подходит, чтобы обеспечить комфорт лифта. Тем не менее, крутящий момент был ограничен пределом крутящего момента (F2-08), когда момент нагрузки больше, чем предела крутящего момента, то данный выходной крутящий момент является пределом крутящего момента.

F8-02	Смещение предварительного крутящего момента, нулевой коэффициент сервотока	установка	50.0% 15.0%	Минимальн ая единица	0.1%
	сфера	$0.0 \sim 100.0\%$ $0.20\% \sim 50.0\%$	%		
F8-03	усиление со стороны привода Нулевое сервокольцо скорости КР	Заволская	0.60 0.50	Минимальн ая единица	0.01
	Установочная сфера	0.00~2.00 0.00~1.00			
F0 04	усиления со стороны тормоза Нулевое сервокольцо скорости ТІ	Заводская установка	0.60 0.60	Минимальн ая единица	0.01
F8-04	Установочная сфера	0.00~2.00 0.00~2.00			

Когда в кабине с полной загрузкой, лифт вверх, двигатель находится в режиме привода; лифт вниз, двигатель находится в режиме торможения;

Когда кабина на холостом ходу, лифт вверх, двигатель находится в режиме торможения; лифт вниз, двигатель находится в режиме привода;

На самом деле, Параметры смещения предварительного момента является коэффициентом баланса лифта, то есть процент от номинальной грузоподъёмности, размещены в весе кабины, в балансе кабины и противовеса. Усиление со стороны привода, усиления со стороны тормоза, чтобы приводить при тех же условиях, коэффициент

предварительно крутящего момента стороны привода, стороны тормоза, тем больше коэффициент усиления, чем больше компенсации крутящий момент.

Контроллер согласно сигналу датчика взвешивания узнавать состояние тормоза и привода, автоматическое вычисление для получения значения компенсации крутящего момента. Когда система использует аналоговый весом, данные параметры употребляется для настройки пуска лифтов. Специфический метод регулировки на следующем образе: Когда двигатель работает в условиях движения, лифт начал спускаться слайд целесообразным увеличить F8-03; лифты начать слишком быстро, а затем целесообразно уменьшить F8-03.

Когда двигатель работает в состоянии торможения, лифт начал скользить вперед целесообразным увеличить F8-04; лифты начать слишком быстро, и затем соответствующим образом уменьшается F8-04.

Отрегулируйте $F8-02 \sim F8-04$ определения функции код применяются ко второму подряду без взвешивания, лифт начинает с первого набора F8-01 на 2 был эффективным.

F8-11	Задержка выхода крутящего момента	Заводская установка	0.200	Минимальная единица	0.001
	Установочная	0.200~1.500s			

После выполнения движения лифтов, устанавливайте команды закрытия тормоза, вы также должны время нулевой скорости. Конкретные значения установить по тормозам.

Примечание: Справочный поиск устранения препятствий

1. Препятствий и способ устранения препятствий в процессе проверки электричества в шкафу управления.

После подачи тока шкафа управления, характрон интеграционного контроллера не показал.

Сначала проверьте контакторы безопасности, срабатывает ли, если уже срабатывает контактор безопасности, (если не срабатывает, проверить обратную цепь безопасности), следующий шаг убедиться, что входные зажимы R, S, T есть ли напряжение AC380V интеграционного контроллера, если не нашли AC380V источник питания, проверьте силовые питания.

После подачи тока для Шкафа управления, система сообщила препятствие № ERR41

А. Подтвердите точки ввода X4 интеграционного контроллера горит, напряжение для точки
 X4 и зажим сот ли DC24V (если не горит, проверьте обратную связь контактора безопасности)
 После подачи тока для Шкафа управления, система сообщила препятствие № ERR35

А. Интеграционный контроллер перед самообучением, выключатель находится в

автоматическом состоянии, система сообщили препятствие № ERR35. В этом случае, не влияет на самообучение двигателей и на движение в режиме ремонта.

После подачи тока для Шкафа управления, система сообщила препятствие № ERR51

А. В случае интеграции контроллера не связано с панелей управления крышки кабины, система сообщит препятствие связи № ERR51, В этом случае, не влияет на самообучение двигателей и на движение в режиме ремонта.

После подачи тока для Шкафа управления, система сообщила препятствие № ERR20

- А. Подробно проверяйте контур кодера (соединительный кабель между главной панелью управления и нижним этажом 16P, PG карта связана с главной панелью управления является надежным ли, соединительный кабель кодера отключен ли)
- 2. Препятствий и способ устранения препятствий в процессе самообучения двигателя с загрузкой

Прежде чем самообучение синхронного двигателя с загрузкой, подтвердите на следующем:

- 1) Для интеграционного контроллера выходные зажимы силовые трёхфаз U, V, W и силовые зажимы трёхфаз U, V, W должно держать взаимнооднозначное соответствие.
 - 2) Контур кодера была подключена правильно и надежно (соединительный кабель между главной панелью управления и нижним этажом 16P, PG карта связана с главной панелью управления является надежным ли, соединительный кабель кодера был отключен правильно и надежно).
 - 3) Оценить коэффициент баланса лифта, 40% -50% более безопасным, не ставьте в кабине, противовес находится на буфере.
 - 4) Лифт соответствует условиям движения в режиме ремонта.
- 5) Двигатель и параметры датчика верны, вышеуказанная работа правильная, самообучение двигателя с загрузкой в соответствии с шагом настройки медленной машины.
- А · Если самообучение двигателя с загрузкой сообщает препятствие № ERR02, проверьте тормоз открытый ли, если тормоз уже открыл, то поменять фазы U и V в силовых входных зажимах трехфазных U, V, W интеграционного контроллера и снова самообучения.
- В · Если самообучение двигателя с загрузкой сообщает препятствие № ERR20, проверьте кабели подключения кодера и монтаж кодера является надежным ли, в случае главной машины с особенностью, можно увеличить значение параметра F1-03 на 5A, а затем самообучение.
- С Если самообучение двигателя с загрузкой сообщает препятствие № ERR17, проверьте заземление двигателя правильно и надежно ли, если главное заземление не является надежным, то обрезать концы кабеля подключения кодера, чтобы уменьшить несущую частоту и другие методы, чтобы улучшить нарушение от плохого заземления.
- 3. Препятствий и способ устранения препятствий в процессе самообучения шахты
- А. Определение перед запуском:
 - 1. Принудительное замедление следующего класса действует ли?
 - 2. Текущий этаж лифта на 1 ли?
 - 3. Работает ли в режиме ремонта?

- 4. Открытый контур ли?
- В · Вход в состояние движения:
- 1. С пуска лифта определите состояние ремонта, если не состояние ремонта, сразу сообщает препятствий 35 (в то время контактор движения срабатывает, и тормоз не успевает срабатывать.)
- С Определение в случае положения первого точности этажной остановки:
- 1. Место лифта меньше ли минимального значения (10 десять тысяч импульсов),то есть f4-03 поднимается увеличение ли.
- 2. Длина вкладной доски больше 65535, если с первых полных неисправностей, то сразу сообщать препятствие.
 - D · Определение в процессе движения:
- 1. Время выполнения, когда линия достаточная защита F9-02 время, сразу же сообщил препятствие.
- 2. Узнали расстояние этажа менее 50ст, то сразу сообщать препятствие.
- Е · Движение до верхнего этажа:
- 1. Определение в случае действительное замедление скорости до двери вынуждены замедления зона эффективного, учится считать этажи и F6-00, F6-01 определенное количество этажей равны ли.
- 2. Если общая высота подъема менее 50 см, то сообщать препятствие.
- 4. Препятствий и способ устранения препятствий в процессе нормального движения
 - А. Ход на нижнем или верхнем этаже сообщает неисправности № ERR45, 1) Проверьте выравнивание отделенный от магнитной пластины монтажной позиции и вертикальность, особенно количество вторая отделена от магнитной пластины с нуля, после проверки заново проводит самообучения; 2) Проверьте скольжение веревки или нет, такие, как после скольжения, снова проходит самообучения; 3) Проверьте положение переключателя вынуждены замедлении является разумным ли.
- В · В процессе в нормальном режиме сообщает препятствие № ERR30, 1) Является ошибка выравнивания четности больше, чем 40 сm, и выбор ВІТО · ВІТ1 из F6-11,то будет сообщать, если не выбор, то не будет сообщать, и непосредственно к базовой остановки, Обычно скольжения веревки 2) возвращать на точность выравнивания этажа встретил предельное положение. 3) пробегают установленные 9-02, и еще не получил сигнала выравнивания.
- С · В процессе открытия и закрытия дверей сообщает препятствие № ERR53 1) Проверьте переключатель двери в месте нормально открытый и нормально закрытый набор; 2) замок двери замыкание накоротко ли.