

一体机快捷调试 使用说明书

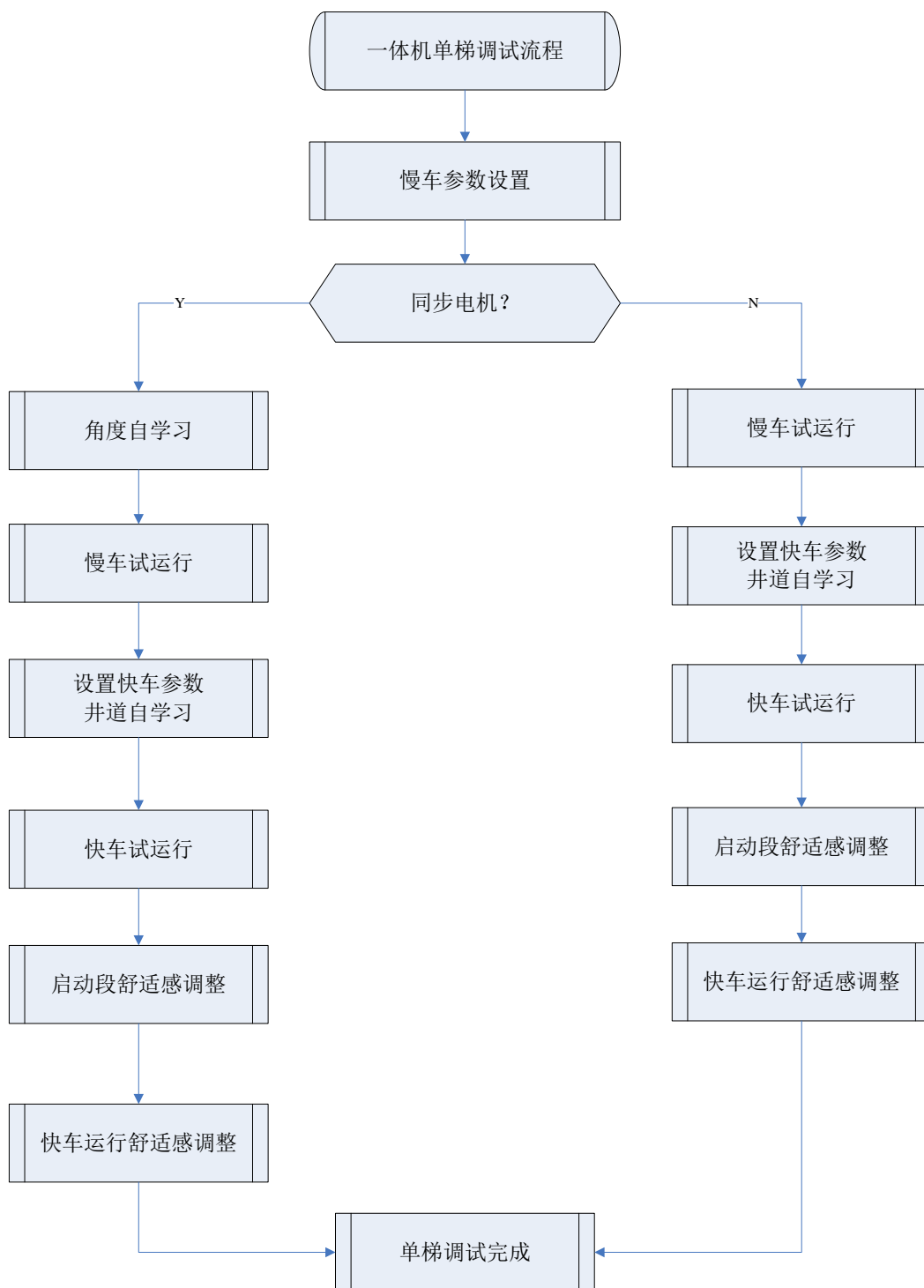
(新国标)

版本号：V3.16

目 录

一、 一体机单梯调试流程	2
1. 慢车调试前需要设置的参数	3
2. 同步电机角度自学习（只有同步电机需要进行此操作）	4
2.1 空载（不带钢丝绳）角度自学习步骤	4
2.2 负载（带钢丝绳）角度自学习步骤	6
3. 异步电机的调试	8
4. 慢车试运行	9
5. 井道自学习	10
5.1 使用手持操作器的井道自学习	10
5.2 井道自学习故障诊断	11
6. 舒适感调整	12
6.1 有称重装置的启动段舒适感调整	12
6.2 无称重装置的启动段舒适感调整	13
6.3 快车运行舒适感的调整	15
二、 参数一览表	17
1. 监视参数	17
2. 设置参数	19
3. 环境参数	34
三、 电梯故障列表	35
四、 驱动故障列表	46
五、 制动电阻选型表	50

一、一体机单梯调试流程



1. 慢车调试前需要设置的参数

注意：设置完参数后必须进行保存，否则掉电后参数将恢复原值。

表 1.1.1 慢车调试前需要设置的参数

参数列表			设置方法	
	参数符号	参数名称	使用蓝光同步电机的生成方法	使用非蓝光同步电机时的设置方法
可以自动生成的参数	F5-00	电机类型	主菜单进入“蓝光电机输入”界面，此9个参数可自动生成。具体操作方法如下描述。	同步电机设置为0，异步电机设置为1。根据实际情况填写。
	F5-01	电机极数		按照电机铭牌填写
	F5-02	电机同步频率		按照电机铭牌填写
	F5-03	电机额定功率		按照电机铭牌填写
	F5-04	电机额定转速		按照电机铭牌填写
	F5-08	电机机额定电流		按照电机铭牌填写
	F8-00	编码器线数		按照现场实际情况设置
	F8-02	PG 类型		增量式编码器设置为0，正余弦编码器设置为1。
需按现场实际情况手动填写的参数	F1-00	电梯额定速度	按照现场实际情况填写。	
	F1-01	折算转速	电梯额定速度时对应的电机转速	
	F5-09	空载电流	异步电机专用参数，同步电机无需设置。一般设为额定电流的25%到40%。	
	F5-10	滑差	异步电机专用参数，同步电机无需设置，按照实际设置即可。异步电机滑差计算公式：滑差=额定频率-（额定转速*极对数/60）如：电机额频率为50HZ，额定转速为1440rpm，4极电机。则此电机的滑差为50-（1440*2/60）=2HZ。	
	F6-03	运行方向选择	按照现场实际的电机安装方向进行选择，面对曳引轮逆时针旋转，轿厢下行，设置为0；反之设置为1。	
	F9-11	称重补偿使能	使用增量式编码器必须设置为1，1387编码器使用无称重模式时设置为0。	

注：配置蓝光同步电机时，只需输入该电机的型号以及编码器信息，即可自动生成电机相关参数。

自动生成电机参数方法：

从主菜单中进入如图所示的“蓝光电机输入”界面，按动[左]键或[右]键，光标可向左或右循环移动，按[上]键或[下]键可修改光标所在位的内容，整个可输入内容由三部分组成，用‘.’分隔开。首部分为主机型号（分4位分别输入），中间部分为编码器线数信息，最后部分为PG类型。

具体如图 1.1.1 所示：

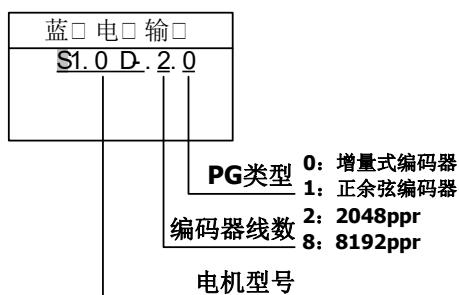


图 1.1.1 蓝光电机输入界面

输入完整的电机及编码器信息后，按确定键，一体机将自动生成当前电机型号相应的电机参数，等待界面提示成功后退出该界面，并进行保存参数操作。

如果输入不合理的电机型号，或是输入的信息不完整（例如：只输入电机型号，未输入编码器信息），界面将提示“无效型号”，请确认型号准确且编码器信息无误，再进行操作。

如果界面提示失败，须重新进行操作。

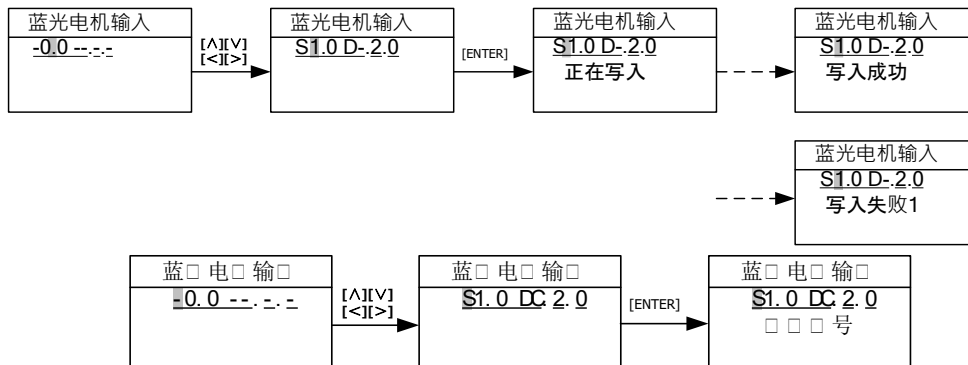


图 1.1.2 自动生成电机参数的配置方法

2. 同步电机角度自学习（只有同步电机需要进行此操作）

如没有安装钢丝绳，曳引轮处于完全空载，建议使用 2.1 内容中的“空载（不带钢丝绳）角度自学习”。如已经安装了钢丝绳，曳引轮上已经有负载，建议使用 2.2 内容中的“负载（带钢丝绳）角度自学习”。（以上 2 种角度自学习方式可以达到同样的学习效果，根据现场情况选择其中一种进行即可）

2.1 空载（不带钢丝绳）角度自学习步骤

使用空载（不带钢丝绳）角度自学习时，需要将 PG 类型 F8-02 设置正确，自学习方式选择 FC-13 设置为 0。并保证满足如下三个条件：

- 1) 使同步电机处于空载状态（不得悬挂钢丝绳）；
- 2) 将控制器运行接触器输出 Y9（J5-10）与 COM3（J5-6）短接，使运行接触器吸合（模块化一体机对应端子为 D4-1 与 D4-5）；
注意：如果使用了独立封星接触器，在进行角度自学习前，需确认该接触器与运行接触器可以联动，即当运行接触器吸合时，封星接触器也要吸合（禁止封星）；当运行接触器断开时，封星要延时断开（延时使能封星）。
- 3) 将控制器抱闸输出 Y7（J5-8）与 COM3（J5-6）短接，使抱闸接触器吸合，打开抱闸（模块化一体机对应端子为 D4-3 与 D4-5）。
- 4) 将控制器抱闸输出 Y6（J5-7）与 COM3（J5-6）短接，使抱闸接触器 2 吸合，打开抱闸，模块化一体机对应端子 D4-4 与 D4-5（TSG T7007-2022 以后使用双抱闸接触器，无第二路抱闸接触器的可以不短接）

通过操作器按以下操作进行角度自学习：

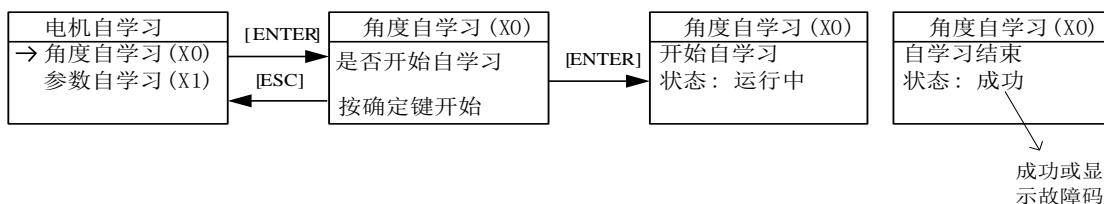


图 1.2.1 空载（不带钢丝绳）角度自学习操作示意图

注意：旋转角度自学习不再区分编码器类型。

按下确定键后开始主机角度自学习，首先电机将立即旋转到一个固定位置，然后正向（以面向驱动轴方向，电机逆时针旋转）匀速旋转，旋转的速度与时间视电机的极数和初始位置而定，最多旋转一圈后电机停止，并将再次旋转到某一位置停驻约 2 秒，停止运行显示成功。整个自学习过程持续时间在 20 秒以内。

表 1.2.1 空载（不带钢丝绳）角度自学习故障列表

故障代码	名称及内容	故障原因	解决方法
RF100	控制器故障 驱动器存在故障，无法进行自学习。	驱动器处于故障状态。	依据当前的驱动故障码，在“ 四、驱动故障列表 ”中查找解决方法，排除故障后，重新进行自学习。
RF226	给定电压限幅 自学习过程中，给定电压达到限幅，反馈电流不满足最低电流要求，不满足自学习条件。	电机或编码器参数不正确； 电机实际参数与驱动器内部估计参数相差过大； 电机与驱动器功率匹配失衡（电机功率远小于驱动器）。	检查电机极数和编码器线数等参数； 适当 降低 F5-08[额定电流]的数值，自学习完成后，需恢复 F5-08； 检测驱动器与电机的功率不匹配，参照第二条处理办法。
RF227	输出电流超限 自学习过程中，驱动控制器检测到输出电流已达到限幅，停止输出，提示电流超限故障。	电机或编码器参数不正确； 电机实际参数与驱动器内部估计参数相差过大； 电机与驱动器功率匹配失衡（电机功率远大于驱动器）。	检查电机极数和编码器线数等参数； 适当 提高 F5-08[额定电流]的数值，自学习完成后，需恢复 F5-08； 检查驱动器与电机功率不匹配，参照第二条处理办法。
RF228	ESC 输入 自学习过程中，ESC 输入有效，取消自学习。	手持器触发 ESC 按键，取消自学习。	自学习中断，未能完成，需重新自学习。
RF229	零速等待超时 自学习过程中，进行转子定位时，反馈速度长时间不为零，无法准确定位。	电机带偏载； 编码器反馈速度不良。	确保电机空载； 变频器干扰，排除编码器干扰。
RF230	电流检测异常 自学习过程中，检测到反馈电流值超下限，不满足自学习条件。	负载侧开路或缺相； 电机三相不平衡或额定电流设置有误； 电机与驱动器功率严重匹配（电机功率远远小于驱动器）。	确保电机三相接线无误； 确保电机参数填写无误； 确保驱动器功率与主机功率相匹配。
RF231	编码器 CD 信号异常 自学习过程中，检测到 CD 反馈位置值存在异常，无法识别 CD 线序。	编码器 CD 信号接线有误； 编码器信号存在干扰； 电机或编码器参数输入有误； PG 卡类型与编码器不匹配。	检查编码器 CD 信号接线； 排除编码器信号干扰； 检查输入的电机极数和编码器线数等参数； 检查 PG 卡类型与编码器是否匹配。
RF232	电机未旋转 自学习过程中，驱动器无法控制电机正常旋转。	编码器连接有误，无速度反馈； 电机带载或抱闸未打开或机械卡阻； 电机和驱动器功率相差过大，不匹配。	检查编码器 A、B 信号接线，排除编码器信号干扰； 确保电机空载且抱闸已打开； 检查电机极数和编码器线数等参数； 检测电机和驱动器功率匹配，适当降低额定电流[F5-08]，自学习完成后，需恢复 F5-08。
RF233	电机反向旋转 自学习过程中，电机运行方向与控制方向不一致，出现反向旋转。	电机相序与编码器相序不符。	调整电机相序或者调整编码器相序，互换 A-、A+或 B-、B+信号。
RF234	编码器 R 信号异常 自学习过程中，长时间未检测到 R 脉冲信号。	编码器 R 信号缺失； 编码器信号受干扰； 电机或编码器参数输入有误； 自学习过程中，电机旋转遇阻。	检查编码器 R 信号接线； 排除编码器信号干扰； 核实电机极数和编码器线数参数； 自学习过程中输出断开或合闸。

注 1：以上描述针对正余弦编码器；

注 2：对于增量型编码器，RF231 对应编码器 UVW 信号，RF234 对应编码器 Z 信号，解决方法相同，其它故障完全一致。

2.2 负载（带钢丝绳）角度自学习步骤

这种自学习方式可悬挂钢丝绳进行，但要求确保以下三项操作完成无误：

- 1) 控制柜内接线正确，并处于检修状态；
- 2) 运行参数（F1）、电机参数（F5）以及编码器参数（F8）已正确设置；
- 3) 井道内已排除一切机械故障！

2.2.1 通过手持操作器进行负载角度自学习

通过操作器将 PG 类型 F8-02 设置正确，自学习方式选择（FC-13）设置为 1（一体机出厂设置为 1），按如下图所示操作完成电机角度自学习。

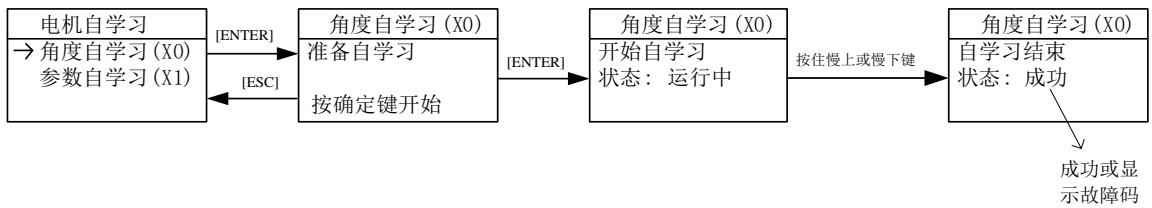


图 1.2.2 负载（带钢丝绳）角度自学习操作示意图

按下确定键后开始自学习，当操作器显示“运行中”时按住控制柜内慢上或慢下键（GB/T7588-2020 以后，检修开关动作会断开安全回路，按下慢上或慢下按钮后安全回路会恢复，不影响自学习，如果安全回路一直无法恢复会导致无法开始自学习，请检查接通安全回路），运行接触器吸合后电机会发生轻微抖动并会发出声音，持续时间依据电机额定功率和额定电流不同而有所不同，但最多不会超过 5 秒，这是电机角度静止自学习阶段（此过程电机处于静止状态）；确保一直按住慢上或慢下键中间不可断开，电机启动运行，依照检修速度慢上或慢下运行，直至操作器显示成功（或提示失败），这是电机试运行阶段。最后松开慢上或慢下键，完成整个自学习过程。

2.2.2 负载（带钢丝绳）角度自学习过程中注意事项

- 1) 为严格确保安全，自学习过程中，轿厢中井道内不可留人!!!
- 2) 慢上或者慢下的确认，可以根据轿厢在井道的位置选择运行方向；
- 3) 整个自学习过程分为两个阶段，即静止自学习阶段和电机试运行阶段，必须保证中间不可间断，如果没有产生故障，在操作器显示成功前，持续按住慢上或慢下键；
- 4) 为使电机达到最优控制效果，按照如上说明进行 5 次左右自学习操作，如果结果偏差较小，取均值填入。

表 1.2.2 负载（带钢丝绳）角度自学习故障列表

故障代码	名称及内容	故障原因	解决方法
RF100	控制器故障 驱动器存在故障，无法进行自学习。	驱动器处于故障状态。	依据当前的驱动故障码，在“四、动故障列表”中查找解决方法，排除故障后，重新进行自学习。
RF226	给定电压限幅 自学习过程中，给定电压达到限幅，反馈电流不满足最低电流要求，不满足自学习条件。	电机或编码器参数不正确； 电机实际参数与驱动器内部估计参数相差过大； 电机与驱动器功率匹配失衡（电机功率远小于驱动器）。	检查电机极数和编码器线数等参数； 适当 降低 F5-08[额定电流]的数值，自学习完成后，需恢复 F5-08； 检测驱动器与电机的功率不匹配，参照第二条处理办法。

表 1.2.2 负载（带钢丝绳）角度自学习故障列表（续）

故障代码	名称及内容	故障原因	解决方法
RF227	输出电流超限 自学习过程中，驱动控制器检测到输出电流已达到限幅，停止输出，提示电流超限故障。	电机或编码器参数不正确； 电机实际参数与驱动器内部估计参数相差过大； 电机与驱动器功率匹配失衡（电机功率远大于驱动器）。	检查电机极数和编码器线数等参数； 适当 提高 F5-08[额定电流]的数值，自学习完成后，需恢复 F5-08； 检查驱动器与电机功率不匹配，参照第二条处理办法。
RF228	ESC 输入 自学习过程中，ESC 输入有效，取消自学习。	自学习过程中，松开慢上或慢下，主动取消自学习； 自学习过程中，电梯控制器发生故障，自动取消自学习。	自学习过程被中断，未能完成，需重新进行角度自学习，不可强行走车，存在飞车危险； 检测电梯逻辑是否存在故障，造成主动停止自学习，参照“三、逻辑故障列表”排除故障，重新自学习。
RF229	零速等待超时 初始位置角度自学习前，检测到反馈速度长时间不为零，不满足自学习条件。	电机抱闸未闭合或抱闸力不足； 编码器接线不良或编码器信号受干扰。	确保电机抱闸闭合； 排除编码器干扰。
RF230	电流检测异常 自学习过程中，检测到反馈电流值超下限，不满足自学习条件。	负载侧开路或缺相； 电机三相不平衡或额定电流设置有误； 电机和驱动器功率匹配失衡（电机功率远小于驱动器）。	确保电机三相接线无误； 确保电机额定电流等参数填写无误； 确保电机和驱动器功率匹配。
RF231	编码器 CD 信号异常 自学习过程中，检测到 CD 反馈位置值存在异常，无法识别 CD 线序。	编码器 CD 信号接线有误； 编码器信号受干扰； 电机或编码器参数输入有误； PG 卡类型设置有误。	检查编码器 CD 信号接线； 排除编码器信号干扰； 核实输入的电机极数和编码器线数参数； 核实 PG 卡类型与实际编码器类型是否一致。
RF237	电机旋转 静态推断当前电机角度位置时，电机转动，无法获取确定的当前位置。	电机未合闸或抱闸力不足； 编码器接线不良或编码器信号受干扰。	确保电机抱闸闭合； 检查编码器 A、B 信号接线，排除编码器信号干扰。
RF238	检测电流过小 初始位置自学习过载中，检测到输出电流值低于下限值，不满足自学习条件。	可能电机额定电流与实际电机不符； 电机与一体机连接有误，存在开路或缺相。	核对电机额定电流和额定功率等参数； 确保电机与一体机正确连接。
RF239	编码器 R 信号故障 自学习运行时间超过十秒未检测到 R 脉冲	R 脉冲存在干扰或 AB 信号接线有误； 检修梯速设置过低。	检查编码器 R 信号与 AB 信号接线，排除编码器干扰； 检修梯速设置过低，不满足 10S 电机旋转一圈的基本要求。 确保电机正常运行。
RF252	带载自学习旋转开始时，速度超差	带载自学习，完成初始位置定位后，需要旋转 3（老版本）或 1（新版本）圈，在旋转过程中，有速度给定无反馈，且上述状态持续时间超过速度超差保护时间，提示出错。	检查正弦弦编码器是否有反馈； 检查电机动力线相序是否正确。

注：

1. 以上描述针对正弦弦编码器；
2. 对于增量型编码器，RF231 对应编码器 UVW 信号，RF234 与 RF239 对应编码器 Z 信号，解决方法相同，其它故障完全一致。

3. 异步电机的调试

异步电机不需要进行角度自学习，但相对于同步电机，需要对空载电流（F5-9）和滑差（F5-10）两个参数进行设置，同时需要对以下参数及信息进行确认（以下各项参数与同步电机有差别）。

表 1.3.1 电机参数的确认

参数 No.	中文显示名称	内 容	设定范围	参数设置要求
	英文显示名称			
F5-00	电机类型	设置电机类型（0：同步外转子，1：异步，2：同步内转子，）	0~2	1
	Motor Type			
F5-01	电机极数	电机极数，请按电机铭牌设置	1~99	按照实际电机参数填写
	Poles			
F5-02	电机同步频率	电机同步频率，请按电机铭牌设置	0.001~200.000	按照实际电机参数填写
	Sync Freq			
F5-03	电机额定功率	电机额定功率，请按电机铭牌设置	1~999.999	按照实际电机参数填写
	Rated Power			
F5-04	电机额定转速	电机额定转速，请按电机铭牌设置	1~5000	按照实际电机参数填写
	Rated Speed			
F5-08	电机额定电流	电机额定电流，请按电机铭牌设置	0~999.999	按照实际电机参数填写
	Rated FLA			
F5-09	空载电流	异步电机空载励磁电流	0.1 ~ 50	按照额定电流的 30% 填写，可以在 20% 到 40% 范围内进行调整。空载电流设置过小，运行时电机会有啸叫的声音。设置过大时，稳速段会有明显的波浪感。
	NO-Load Current			
F5-10	滑差	异步电机额定滑差，按照铭牌设置。 可使用简易滑差自学习功能，进行滑差频率的动态学习。	0.1 ~ 10	滑差 = 额定频率 - (额定转速 × 极对数 / 60) 滑差设置过小，会造成电机在加速过程中速度跟不上，OE 故障。 滑差设置过大，会造成电机在稳速段时跟不上给定速度或者报过流故障。
	Rated Slip			

表 1.3.2 编码器信息的确认

参数 No.	中文显示名称	内 容	设定范围	参数设置范围
	英文显示名称			
F8-00	编码器线数	编码器每转的脉冲数	100~20000	通常情况下，编码器线数为 1024、2048 或 8192。请根据实际使用的编码器而定。
	Encoder PPR			
F8-02	PG 类型	PG 类型选择（0：增量式编码器，1：正余弦编码器）	0/1	PG 类型为： 0：增量式编码器。 1：正余弦编码器 注意：依据实际使用编码器的输出形式选择对应的 PG 卡。
	PGType			

表 1.3.3 PI 参数信息的确认

参数 No.	中文显示名称	内 容	设定范围	参数设置范围
F6-04	速度环比例	速度环比例增益（不使用分段 PI 时，全程起作用）	0~65535	出厂值为 1000，通常情况下，该参数不需要修改。如果要调试的，可以 100 为增减单位进行调节。
F6-05	速度环积分	速度环积分增益（不使用分段 PI 时，全程起作用）	0~65535	出厂值为 600，通常情况下，该参数不需要修改。如果要调试的，可以 100 为增减单位进行调节。

表 1.3.3 PI 参数信息的确认 (续)

参数 No.	中文显示名称	内 容	设定范围	参数设置范围
FA-04	维持零速比例	维持零速比例增益	0~2000	出厂值为 1000。起车时，零速给定状态，电机出现倒溜或震荡，可适当调整该参数。
FA-05	维持零速积分	维持零速积分增益	0~10000	出厂值为 600。起车时，零速给定状态，电机出现倒溜或震荡，可适当调整该参数。

电梯逻辑时序的确认：

表 1.3.4 配合时序的时间参数

参数 No.	中文显示名称	内 容	设定范围	出厂值	单位	运行变更
	英文显示名称					
F2-00	提前开闸时间	开闸与发运行曲线的间隔时间，提前开闸时间，是为改善起动点的舒适感，使系统适应不同曳引机的抱闸打开时间。	0.00~9.99	1.00	s	Y
	Brake ON Time					
F2-01	抱闸时间	抱闸与撤消驱动使能时间，可使系统在下闸后等待抱闸抱紧曳引轮后撤除驱动输出，以免开门时变频器撤消堵转力矩过早，溜车，影响停车舒适感。	0.00~9.99	1.00	s	Y
	Brake OFF Time					
F2-02	检修抱闸时间	检修模式中下闸前的延时时间。	0.00~9.99	0.9	s	Y
	Insp Brake Time					

表 1.3.5 配合时序的时间参数详解

F2-00	提前开闸时间 (F2-00)：系统输出开闸 (Y7)，等待提前开闸时间 (F2-00) 到后，同时确认闸接触器和闸臂反馈有效后，给定运行速度。提前开闸时间 (F2-00) 的作用有两个：1、在该等待时间内让闸充分打开，避免带速开闸。2、开闸后曳引轮可能载负载的作用下可能有转动，让曳引轮稳定在零速后在进行速度启动，以获得较好的启动舒适感。根据抱闸的情况，同步控制时应设置为 0.8~1.5 秒，异步曳引机时应设置为 0.3~0.5 秒。
F2-01	抱闸时间 (F2-01)：电梯下闸后，由于续流及退磁的作用，闸不能立即抱紧曳引轮，此时间段内继续保持力矩输出，经过该时间后才去除内部方向使能，撤消力矩输出。该时间能防止停车时刻由抱闸滞后引起的溜车。根据抱闸的情况，同步控制时应设置为 0.8~1.5 秒，异步曳引机时应设置为 0.3~0.5 秒。
F2-02	检修抱闸时间 (F2-02)：检修运行停止时并非零速下闸，慢上、慢下输入撤消后立即带速下闸，某些异步曳引机控制现场由于保持力矩输出时间过长会造成驱动输出过流保护，可以适当减小检修时的抱闸时间。同步控制时通常与正常运行一致应设置为 0.8~1.5 秒，异步曳引机时应设置为 0.1~0.3 秒。

表 1.3.6 配合时序的零速参数

参数 No.	中文显示名称	内 容	设定范围	参数设置要求
F1-16	零速阈值	当电机转速小于该值时，系统认为电梯速度为零速，并输出下闸信号。	0~10	同步电机需要设置为 1 转，异步电机设置为 5 转。

注意：绝大部分异步电机的增量式编码器工作在 12V，推挽输出，需要选用 PG_V6X；工作在 5V，差分输出的编码器，需要使用 PG_V6。

4. 慢车试运行

4.1 检修运行前确认事项

- 1) 安全回路、门锁回路工作正常，切记不可将门联锁短接！（符合 7588-2020 的控制柜检修时安全回路会断开，按上行或下行时可复位安全回路）。

- 2) 上电后控制柜中**急停接触器、门锁接触器、电源接触器**吸合（省急停，门锁，电源接触器的忽略），控制器上电显示正常并检查参数设置是否正确，电梯工作状态项显示“**检修 INSP**”。
- 3) 将**电机抱闸与控制柜连线接好**。

4.2 检修运行

当检修慢上（慢下）时，若实际轿厢为下行（上行），可通过设置 F6-03 进行修正，为 0 逆时针轿厢下行，为 1 逆时针轿厢上行，可根据现场实际情况进行设置。

当机房检修运行条件满足后，按控制柜的慢上（下）按钮，电梯应以设定的检修速度上（下）运行。

5. 井道自学习

表 1.5.1 井道自学习前需要设置的参数

参数符号	参数名称	设置方法
F0-00	总楼层	按照现场实际情况设置。有多少门区开关，就设置多少层。

5.1 使用手持操作器的井道自学习

井道自学习运行是指电梯以自学习速度运行并测量各楼层的位置及井道中各个开关的位置。由于楼层位置是电梯正常起动、制动及运行的基础及楼层显示的依据。因此，电梯快车运行之前，**必须首先进行井道自学习运行。井道自学习前必须进行全程检修试运行，从下限位检修运行到上限位正常。**

井道自学习步骤如下：

1. 确认电梯符合安全运行条件！
2. 井道内各开关安装及接线正确无误，随行电缆及外召电缆连接正确无误并且进行外召及显示地址设置；
3. 使电梯进入紧急电动状态，使用操作器或、电梯专家或者小键盘触发井道自学习，以下以操作器为例进入自学习菜单，按菜单提示操作，如图 3.5.1 所示；

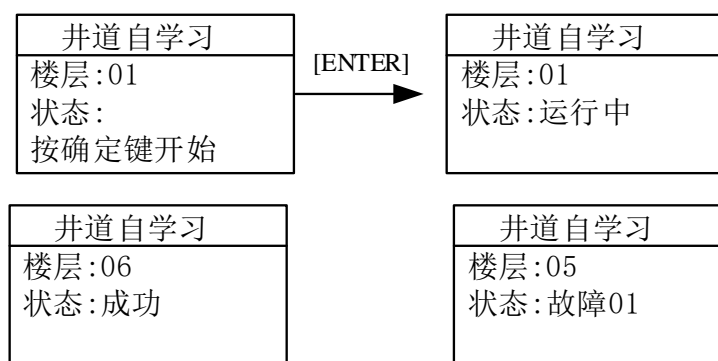


图 3.5.1 井道自学习操作示意图

4. 然后 10s 内将紧急电动运行开关拨回自动状态，电梯会自动返回下限位，然后再从底层运行到顶层完成自学习。
5. 自学习结果可在监视菜单井道刻度参数 U0-00~U0-69 中观察到，其数据单位为米（m），请在自学习后观察各开关的刻度是否正确。

6. 在自学习过程中，若控制系统发现有异常现象，将会中途停止自学习，并给出相应的故障号，请查看相关故障列表，找出故障原因，进行相应处理后，再重新进行上述井道自学习。

注意：在自学习过程停止时，只有液晶显示“成功”时，自学习才真正成功完成。

在确定井道自学习准确无误后，可进行**快车试运行**。步骤如下：

1. 将电梯置于有司机状态。
2. 通过操作器的选层控制 D0 参数，可以选定电梯运行楼层，可分别进行单层、双层、多层及全程的试运行。可以通过 D1 参数界面进行开关门指令输入，进行开关门操作。
3. 确认电梯在上述区间运行时均能正常起动，加速、减速至零速后平层停车。

若运行异常，请认真核查参数设置是否有误。

5.2 井道自学习故障诊断

表 1.5.2 井道自学习故障代码明细

故障代码	说 明	处理方法
LER=0	系统运行保护	按 Esc 键退出，并查看系统运行故障记录，根据三、 逻辑故障列表 按对应故障号的处理方法处理。
LER=1	脉冲输入反向	调整系统脉冲输入的相序。 将 A 相脉冲与 B 相脉冲对调或通过参数设置将其对调。
LER=2	下端站 1 重复输入	错误安装下端站 1，造成多个端站信号输入或下端站 1 开关抖动。请检查下端站 1 的安装。
LER=3	下端站 1 丢失 (2.0m/s 以上电梯)	下端站 2 先于下端站 1 到达或下端站 1 丢失，请检查下端站 1 的安装。
LER=4	下端站 2 重复输入 (2.0m/s 以上电梯)	错误安装下端站 2 造成多个端站信号输入或下端站 2 开关抖动，请检查下端站 2 的安装。
LER=5	下端站 2 丢失 (2.0m/s 以上电梯)	上端站 2 先于下端站 2 到达或下端站 2 丢失，请检查下端站 2 的安装。
LER=6	上端站 2 重复输入 (2.0m/s 以上电梯)	错误安装上端站 2 造成多个端站信号输入或上端站 2 开关抖动，请检查上端站 2 的安装。
LER=8	上端站 2 丢失 (2.0m/s 以上电梯)	上端站 1 先于上端站 2 到达或上端站 2 丢失，请检查上端站 2 的安装。
LER=9	下端站 1 丢失	上端站 1 先于下端站 1 到达或下端站 1 丢失，请检查下端站 1 的安装。
LER=10	上端站 1 重复输入	错误安装上端站 1 造成多个端站信号输入或上端站 1 开关抖动，请检查上端站 1 的安装。
LER=11	上端站 1 丢失	上限位先于上端站 1 到达或上端站 1 丢失，请检查上端站 1 的安装。
LER=12	自学习总楼层数错	请查看总楼层设置是否和实际楼层相符；每一层的门区挡板是否装漏或挡板是否遮住门区开关。
LER=14	两门区开关没有重叠位置	该层门区挡板不能同时挡住两门区开关（请查看门区开关的安装）或缺一个门区开关。
LER=15	自学习过程中按 Esc 键取消自学习	自学习过程中人为按 Esc 键取消自学习。
LER=17	门区 1 与门区 2 同时输入	两门区开关引线误装成并联、或下限位偏一楼平层位置附近。
LER=18	自学习后保存井道数据错	▲请与本公司联系。
LER=19	到上限位时，两门区信号同入，上限位开关安装过低	上限位开关上移。
LER=20	下限位安装位置过高	下限位开关下移。
LER=21	自学习到上限位时 下端站或下端站 2 仍有效	检查下端站或下端站 2 的安装或开关类型是否正确。

表 1.5.2 井道自学习故障代码明细（续）

故障代码	说明	处理方法
LER=22	自学习刚从下限位起车时上端站或上端站 2 有效	检查上端站或上端站 2 的安装或开关类型是否正确。
LER=23	自学习开始后无脉冲反馈	检查 PG 卡接线。
LER=24 (25)	自学习上下门区信号反接	检查上门区和下门区传感器的安装位置，对调接线。
LER=26	平层和门区信号反接保护	1、检查轿顶门区信号（MQ2）和轿顶平层信号（MQ1）是否接反了，调整后，系统断电重新上电做井道自学习； 2、门区信号如果都正确，通讯干扰和延时过大报故障的，摘掉 MQ2 门区信号，重新做井道自学习，自学习完成后再接入 MQ2。
LER=30	井道自学习时电梯不在下限位	检修将电梯开至下限位，然后再进行井道自学习。

注意：针对 2.0m/s 以上的电梯，系统增设上、下端站 2 开关。

6. 舒适感调整

6.1 有称重装置的启动段舒适感调整

一体机可以使用如下三种称重装置：1：总线称重装置；2：-10V 到 10V 模拟量输出称重装置；3：0~10V 模拟量输出称重装置。

可以通过参数 F9-13 来选择对应的称重数据来源。

在进行有称重装置的启动段舒适感调整前，首先要保证称重已经进行过自学习，称重装置能够如实的反映当前轿厢内的负载情况。

调整方法如下：

- 1) 首先在轿箱空载时，通过调整 F9-00 使轿箱在空载状态下不溜，调整规则如下：轿厢空载时，如抱闸打开后曳引轮向配重侧溜，则加大 F9-00。反之，如果向轿箱侧溜，则减小 F9-00。通常情况下 F9-00 一般在 45% 到 70% 之间。
- 2) 适当调整 F9-19 和 F9-20，调整原则如下：如电梯平衡系数为 45%，且 F6-03 为 0，则将 F9-19 和 F9-20 设置为 $-(50-45)=-5$ 即可；如 F6-03 为 1，则将 F9-19 和 F9-20 设置为 $(50-45)=5$ 即可。
- 3) 空载调整成功后，如在满载情况下，启动效果与空载稍有不同，请适当调整 F9-21，调整原则为：如在满载情况下，启动松闸后向配重侧溜车，则适当减小 F9-21；反之如启动松闸后向轿箱侧溜车，则适当加大 F9-21。

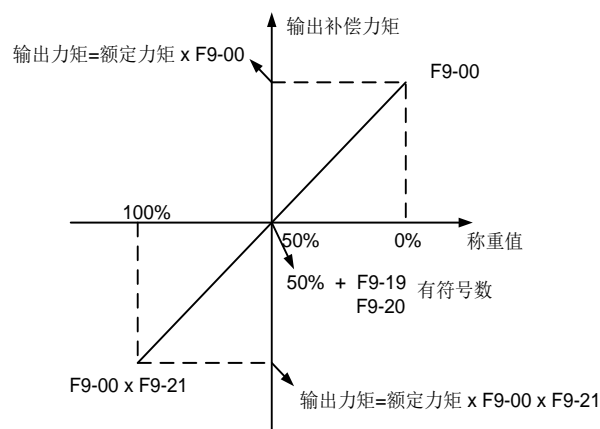


图 1.6.1 称重原理框图

经过以上调整后，就能获得较好的启动舒适感。

6.2 无称重装置的启动段舒适感调整

6.2.1 正余弦 PG 卡无负载补偿

本产品在使用正余弦 PG 卡时，可以通过 FA 组参数的合理设置达到无负载补偿舒适起动的目地（即不使用称重装置的情况下，达到具有负载补偿起动同样的效果）。

1) 使用无负载补偿起动的注意事项

- a) PG 类型确认，确认 F8-02 设置为 1（即选择正余弦 PG 卡）。
- b) 称重补偿使能确认，确认 F9-11 设置为 0，即称重补偿不使能。此时 FA 组的参数才能起作用。

2) 无负载补偿起动的调整方法

- a) 工作原理：如下图所示。在抱闸打开时，通过正余弦 PG 卡反馈的位置信息计算出当前负载情况下维持电机位置恒定电机所需的转矩，迅速的产生相应转矩，使曳引轮产生极小的位移，达到无负载补偿舒适起动的 3 目地。

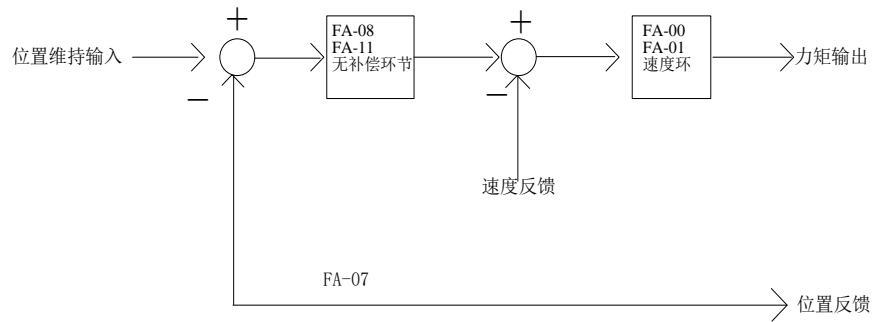


图 1.6.2 无负载补偿起动的的工作原理示意图

- b) 相关参数： 无负载补偿起动调整的相关参数及推荐值如下表所示。

表 1.6.1 无负载补偿起动调整的相关参数表

参数 No.	中文显示名称	出厂值	快闸推荐	慢闸推荐
	英文显示名称			
FA-00	启动段比例增益	30	保持	保持
	StratKP			
FA-01	启动段积分增益	750	保持	保持
	StratKI			
FA-08	无负载比例 1	2500	3300	2500
	PLKP1			
FA-09	无负载作用时间	900	700	保持
	PLTime			
FA-11	无负载比例 1	800	保持	保持
	PLKP2			
FA-12	无负载比例系数	125	保持	保持
	PLKPMOD			
F2-00	提前开闸时间	0.5	0.9	1
	Brake ON Time			
F9-00	最大补偿力矩	0	保持	保持
	Max Torq Comp			
F9-11	补偿使能	0	0	0
	Load Comp Enable			

c) 调整方法:

主要调试 FA 组的三个参数: FA-08、FA-09、FA-11。

FA-09: 该参数为开闸后系统进行无负载补偿的作用时间, 应参考实际抱闸开启的时间设置。如果该时间设置过小, 在抱闸没有完全打开时已经结束无补偿作用, 将会溜车。同时 F2-00 (提前开闸时间) 要比该时间应略长约 100ms, 以便在速度曲线给定前结束无负载补偿作用。

FA-08 与 FA-11: 无负载补偿启动的两个增益参数。这两个参数可以观察曳引轮溜车情况以及乘坐舒适感进行调试。如果溜车过大, 请增大 FA-08 设定值。如果电机发生振动, 请减小 FA-08 设定值; 如果在维持段曳引轮有轻溜或轻微摆动, 请加大 FA-11, 如维持段振动, 请减小 FA-11。

(此维持段指松闸后, 曲线给定前的维持零速段)

注意:

- 1) FA 组参数, 在调试中除介绍的三个参数外, 可保持出厂值不变。
- 2) 以上给出的推荐值只作为参考使用, 现场 PG 卡的情况不同, 请依据调试过程的说明, 视现场具体乘坐感觉予以调整。
- 3) F9-00 在无负载作用时, 起到的是预置力矩作用, 一般情况下在现场无需设置, 只需保持出厂值 0 即可。

6.2.2 增量 PG 卡无负载补偿

本产品在使用增量 PG 卡时, 可以通过 F9 和 FA 组参数的合理设置达到无负载补偿舒适起动的目地 (即不使用称重装置的情况下, 达到具有负载补偿起动的效果)。

1) 使用无负载补偿起动的注意事项

- a) PG 类型确认, 确认 F8-02 设置为 0 (即选择适配增量脉冲编码器 PG 卡【PG_V6 或 PG_V6X】)。
- b) 称重补偿使能确认, 确认 F9-11 设置为 0, 即称重补偿不使能。

2) 无负载补偿起动的调整方法

a) 工作原理:

如下图所示。在抱闸打开时, 通过增量 PG 卡反馈的位置信息计算出当前负载情况下维持电机位置恒定电机所需的转矩, 迅速的产生相应转矩, 使曳引轮产生极小的位移, 达到无负载补偿舒适起动的目地。

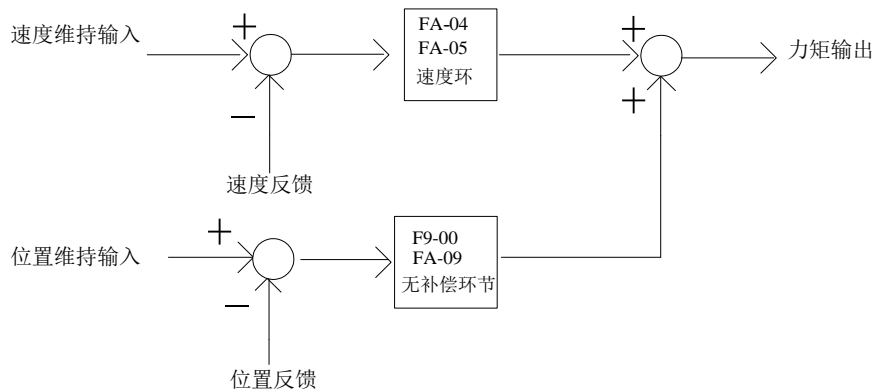


图 1.6.3 无负载补偿起动的的工作原理示意图

b) 相关参数: 无负载补偿启动调整的相关参数及推荐值如下表所示。

表 1.6.2 无负载补偿起动调整的相关参数表

参数 No.	中文显示名称	出厂值	快闸推荐	慢闸推荐
	英文显示名称			
FA -09	无负载作用时间	900	700	保持
	PLTime			
F2-00	提前开闸时间	0.5	0.9	1
	Brake ON Time			
F9-00	最大补偿力矩	0	10~30	10~30
	Max Torq Comp			
F9-11	补偿使能	0	0	0
	Load Comp Enable			
FA-04	维持零速比例增益	1000	保持	保持
	ZeroKeepKP			
FA -05	维持零速积分增益	600	保持	保持
	ZeroKeepKI			

c)调整方法:

主要调试 F9-00、FA-09、FA-04、FA-05。

FA-09: 该参数为开闸后系统进行无负载补偿的作用时间，应参考实际抱闸开启的时间设置。如果该时间设置过小，在抱闸没有完全打开时已经结束无补偿作用，将会溜车。同时 F2-00（提前开闸时间）要比该时间应略长约 100ms，以便在速度曲线给定前结束无负载补偿作用。

F9-00: 检修运行电梯，查看曳引轮的溜车情况。增大，会抑制溜车，调整太大，会导致补偿过量，导致反向溜车过大，需根据电梯运行情况进行适当调整。

FA-04 和 FA-05: 无负载补偿期间使用的速度环 PI 参数。

6.3 快车运行舒适感的调整

6.3.1 起、制动曲线的调整

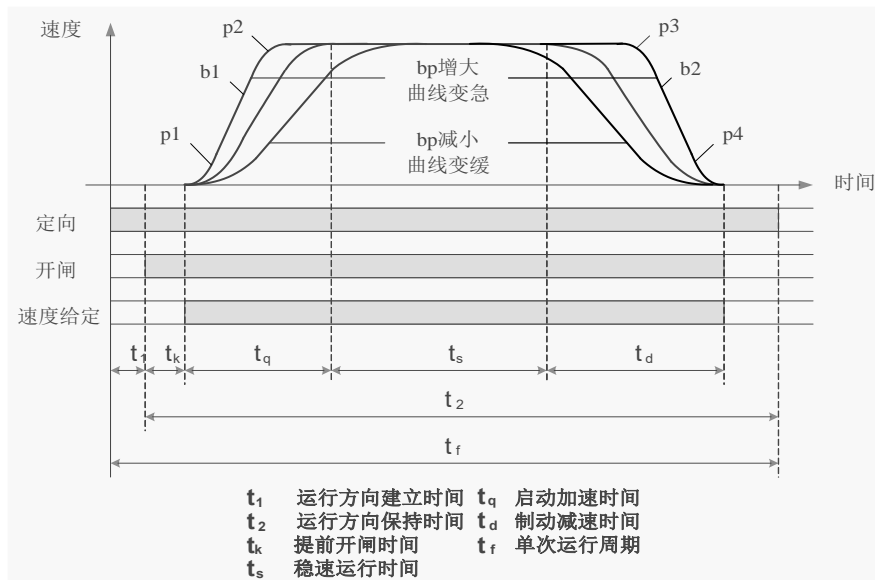


图 1.6.4 运行曲线示意图

注：现场调试中应在保证电梯运行效率的前提下，适当调节曲线斜率的 6 个参数，以获得最佳电梯运行曲线。

一体机必须控制电机使其反馈速度严格跟踪给定运行曲线的变化才能达到预期的舒适感。

速度环的比例增益 **F6-04** 和积分增益 **F6-05** 或分段 PI 的 **F7-05~F7-12** 参数也将影响曲线的跟踪程度。通常增大比例增益会改善系统运行时的动态响应，提高跟踪的快速性。但比例增益过大会引起系统的高频振动，电机噪声增大。加大积分会提高系统的抗扰动能力和跟踪能力，提高平层精度，但过大的积分增益会使系统振荡，表现为速度超调及运行时波浪式抖动。

通常先调节比例增益，在保证系统不振荡的前提下尽量增大该值。然后调节积分增益，使系统既有快速的响应特性又超调不大。

表 1.6.3 速度环 PI 参数推荐值

配置类型	推荐值
速度环比例 P	1000
速度环积分 I	600

速度环比例积分可以以 50 为单位进行调整。如个别现场启动或停车低速段运行效果不理想时，可以使用分段 PI 进行控制，详细方法见说明书内具体章节说明部分。

6.3.2 平层精度调整

平层精度的调整应在舒适感调整完成后进行。

1) 保证电梯平层的基本条件

- (1) 板长度必须准确一致；
- (2) 门区桥板安装必须垂直；
- (3) 桥板的安装位置必须十分准确。当轿厢处于平层位置时，桥板的中心点与两门区感应器之间距离的中心点相重合，否则将出现该层站平层点偏移，即上、下均高于平层点或低于平层点；
- (4) 如果采用磁感应开关，安装时应确保桥板插入深度足够，否则将影响感应开关的动作时间，造成该层站平层出现上高下低现象；
- (5) 为保证平层，系统还要求电梯在停车之前必须有短暂爬行；
- (6) 在实际调整时，首先应对某一中间层进行调整，一直到调平为止。然后，以此参数为基础，再调其它层。

通过上节中曲线选择及比例、积分增益的调整，应确保电梯无论上行和下行至中间楼层停车时，停车位置具有重复性（即每次所停位置之间的误差 $\leq \pm 2 \sim 3\text{mm}$ ）。

2) 平层参数调整

通过以上说明调整后仍达不到理想状况，可以通过参数进行平层调整，电梯正常运行平层停靠后，如果运行曲线没有问题（如停车时没有紧急停车，冲过平层），如出现运行超过平层（上行高出、下行低于平层），减小 **F1-17** 平层调整值（默认为 50）；如运行不到位（上行低于、下行高出平层），增大 **F1-17** 平层调整值，一般该值的调整范围是 40~60，需要过大调整才能平层是应调整驱动 PI 参数，或曲线形状（**F1-10~F1-15**）。

同过 **F1-17** 对整体平层效果调整，调平大多数楼层，然后可以设置 **F4-07-29=ON**，通过 **FE-01~FE-64** 分别对每个楼层平层效果调整，如每次停车都高于平层位置，减小 **FE** 参数，如果每次停车都低于平层位置，增大 **FE** 参数，**FE** 参数设置范围在 40~60，如果超过该设置范围仍无法满足平层要求，请调整平层桥板。

注意：如果各层平层精度均不理想，应先调节平层参数，调平大多数楼层，再对个别楼层的桥板进行调整。

二、参数一览表

1. 监视参数

表 2.1.1 监视参数表 (U0 组)

参数 No.	中文显示名称	内容	单位
	英文显示名称		
U0-00	下限位刻度	电梯井道中下限位开关位置。完成电梯井道自学习后，数据自动置入。	M
	Lower Limit		
U0-01	上限位刻度	电梯井道中上限位开关位置。完成电梯井道自学习后，数据自动置入。	M
	Upper Limit		
U0-02	下端站 1 刻度	电梯井道中下端站 1 开关位置。完成电梯井道自学习后，数据自动置入。	M
	Lower Slowdown 1		
U0-03	下端站 2 刻度	电梯井道中下端站 2 开关位置。完成电梯井道自学习后，数据自动置入。	M
	Lower Slowdown 2		
U0-04	上端站 1 刻度	电梯井道中上端站 1 开关位置。完成电梯井道自学习后，数据自动置入。	M
	Upper Slowdown 1		
U0-05	上端站 2 刻度	电梯井道中上端站 2 开关位置。完成电梯井道自学习后，数据自动置入。	M
	Upper Slowdown 2		
U0-06 ... U0-69	1 层刻度 ... 64 层刻度 Floor Data 1...64	电梯井道中 1 层~64 层的位置刻度。完成电梯井道自学习后，数据自动置入。	M

表 2.1.2 监视参数表 (U1~U5 组)

参数 No.	中文显示名称	内容	单位
	英文显示名称		
U1-00	输入状态	以十进制数显示控制器的输入端口数据。为快速观察记忆输入状态使用。将其转换为二进制数，可直观表示输入端口的逻辑状态。	--
	Input Data		
U1-01	输入状态指示	以二进制数显示输入端口数据。该参数的每一位对应一个输入端口的逻辑状态。	--
	Input Bin		
U1-02	输入状态评价	每一行对应一个输入端口，“ON/OFF”项表示端口当前的状态，而后一项中的 n 值表示对输入电平的信号评价值，“10”表示工作环境比较理想，输入端基本无干扰，评价分数值越接近“0”表示输入端受到的干扰越大。	--
	Input App		
U2-00	输出状态	显示输出端口 Y0~Y15 的当前状态。有输出的端口，则有对应端口的显示。无输出的端口号被隐藏。	--
	Output Data		
U3-00	轿厢信号	显示轿厢的输入信号状态。轿厢信号监视界面显示当前轿厢输入信号的状态。有输入的端口，则有对应端口的显示。无输入的端口号被隐藏。	--
	Car Input Data		
U4-00	运行次数	显示电梯的累积运行次数。采用 10 位的十进制数显示。	次
	Run Times		
U4-01	运行时间	显示电梯的累积运行时间。采用 10 位的十进制数显示。	小时
	Run Hours		
U4-04	并联通讯 1	并联、群控发送评价，此值越大说明发送错误越多。	--
	SendApp1		
U4-05	并联通讯 2	并联、群控接收评价，此值越大说明接收错误越多。	--
	ReceiveApp2		
U4-06	电磁干扰评价	评估现场电磁干扰程度。显示值大小表示受干扰强度。数值大表示受干扰强，反之表示受干扰弱。显示 0 时表示基本无干扰，说明系统接地良好。	--
	Interfer Apprais		

表 2.1.2 监视参数表 (U1~U5 组) (续)

参数 No.	中文显示名称	内 容	单位
	英文显示名称		
U4-07	编码器评价	评估编码器信号的受干扰程度。在电梯运行的稳速段时，显示的数值越大表明编码器信号受干扰越强。	--
	Encoder Apprais		
U4-09 ~ U4-19	备用监视参数	备用监视参数。	--
	Standby Para		
U5-00	控制软件版本	显示电梯控制软件版本信息。为厂家维护和升级时提供当前软件版本号。	--
	CtrlSoftWare NO		
U5-01	驱动软件版本	显示驱动控制软件版本信息。为厂家维护和升级时提供当前软件版本号。	--
	DriveCodeVer		
U5-02	底层驱动版本	显示底层驱动软件版本信息。为厂家维护和升级时提供当前软件版本号。	--
	CpldEdition		

表 2.1.3 轿厢信号的定义及内容表 (U3-00)

轿厢信号	标识符号	轿厢板端子号	内 容
C00	IGM1	J3-4	关门 1 输入
C01	IKM1	J2-4	开门 1 输入
C02	IGM2	J5-4	关门 2 输入
C03	IKM2	J4-4	开门 2 输入
C04	GMV2	J10-6	关门限位 2 输入
C05	KMV2	J10-5	开门限位 2 输入
C06	GMV1	J9-3	关门限位 1 输入
C07	KMV1	J9-2	开门限位 1 输入
C08	SZY	J10-1	专用输入
C09	IGMYS	J6-4	开门延长输入
C10	SZH	J9-10	司机输入
C11	--	--	(备用)
C12	SZS	J10-2	直驶输入
C13	MZ	J9-6	满载输入
C14	QZ	J9-8	轻载输入
C15	CZ	J9-5	超载输入
C16	KZ (50%)	J9-9	50%负载 (空载) 输入
C17	KAB2	J9-7/J2-8	安全触板 2
C18	KAB1	J9-4/J2-4	安全触板 1
C19	ZHS	J5-2	司机定上向
C20	ZHX	J5-3	司机定下向
C21	LSB1	J2-5	新光幕 1 输入
C22	LSB2	J2-9	新光幕 2 输入
C23	--	J1-14	模块化轿顶板通讯上区
C24	--	J1-12	模块化轿顶板通讯下区
C25	--	J1-13	轿顶通讯检修上
C26	--	J1-16	轿顶通讯检修下
C27	--	内部信号	封门锁
C28	--	内部信号	安全门区
C29	--	J3-6/J3-7 (非模块化) DP1/DP2 (模块化)	门机热保护输入

表 2.1.4 驱动监视参数表 (U6 组)

参数 No.	中文显示名称	内 容	单 位
	英文显示名称		
U6-00	功率等级	功率等级	kW
	Power		
U6-01	给定转速	给定转速	RPM
	Ref Speed		
U6-02	反馈转速	反馈转速	RPM
	Feedback Speed		
U6-03	称重值	当前负载占满载的百分比	%
	Load		
U6-04	直流母线电压	直流母线电压	V
	DC Voltage		
U6-05	输出电流	输出电流	A
	Output Current		
U6-06	变频器内部温度	变频器内部温度	℃
	Temperature		
U6-07	输出转矩	输出转矩	N·M
	Output Torque		

2. 设置参数

表 2.2.1 楼层设置参数表 (F0 组)

参数 No.	中文显示名称	内 容	设定范围	出厂值	单 位	运行变更
	英文显示名称					
F0-00	总楼层	电梯的总楼层数 (与门区桥板数相等)	2~64	6	--	N
	Total Floor					
F0-01	基站层	无外召和内选时, 电梯定时返回的楼层。无外召和内选时, 电梯延时 (返基站时间) 后返回的楼层。	1~总楼层	1	--	N
	Homing Floor					
F0-02	消防层	消防初态返回层。消防开关闭合后, 电梯进入消防状态时自动返回的楼层。	1~总楼层	1	--	N
	Fire Floor					
F0-03	锁梯层	电锁关闭时电梯返回的楼层。电梯正常运行过程中关闭电锁后, 电梯运行到锁梯层后停止运行。	1~总楼层	1	--	N
	Parking Floor					
F0-04	VIP 楼层	VIP 楼层设置。	1~总楼层	1	--	N
	VIP Floor					
F0-05 ... F0-68	1~64 层显示设置 Set Indication 1~64	绝对楼层 1~64 层对应的楼层显示设置。针对用户的个性化楼层显示要求而设计, 可以由用户设置指定楼层的楼层显示号码或字符。	---	1 ... 64	--	N

表 2.2.2 运行设置参数表 (F1 组)

参数 No.	中文显示名称	内 容	设定范围	出厂值	单位	运行变更
	英文显示名称					
F1-00	电梯额定速度	电机额定速度时的电梯速度。按电机额定转数、曳引比、减速比和曳引轮直径计算。	0~4.0	1.6	m/s	N
	Car Speed					
F1-01	折算转速	折算转速，电梯额定提升速度下的电机转速。	1~9999	306	RPM	N
	Motor Speed					
F1-03	检修运行速度	检修状态下电梯的运行速度，按有关标准规定，检修速度不得大于 0.6m/s。	0~0.6	0.3	m/s	Y
	Insp Speed					
F1-04	启动平滑速度	当电机启动阻力过大时，可适当加入启动平滑速度，启动平滑速度设为 0 时，不起作用。	0~0.2	0.01	m/s	Y
	Start Speed					
F1-05	自救运行速度	当电梯故障停在门区以外时，若满足运行条件，电梯可按此速度自救运行至门区。	0.01 ~ 0.3	0.3	m/s	Y
	Leveling Speed					
F1-06	单层运行速度	最低速度曲线的稳速值	0~1.0	0.5	m/s	N
	Least Speed					
F1-07	提前开门速度	允许电梯提前开门时的电梯速度	0~0.3	0.15	m/s	N
	Open Door Speed					
F1-08	再平层保护速度	再平层时的速度保护阈值，设定电梯再平层时的保护速度，一旦再平层速度超过这个保护值，再平层停止产生 03 号保护。	0~0.3	0.25	m/s	N
	Relevelst Speed					
F1-09	再平层运行速度	再平层时的电梯运行速度	0~0.10	0.05	m/s	N
	Relevelrun Speed					
F1-10	加速斜率 B1	起动段加速度，其意义为曲线的速度变化率，该值越小，起动加速段越缓慢，感觉越平稳。	0.1~1.0	0.4	m/s ²	N
	Acceleration B1					
F1-11	减速斜率 B2	减速段加速度，其意义为曲线的速度变化率，该值越小，制动减速段越缓慢，感觉越平稳。	0.1~1.0	0.4	m/s ²	N
	Deceleration B2					
F1-12	S 曲线 P1	起动开始段加速度增益，其意义为曲线的加速度变化率，该值越小，起动开始段越缓慢，感觉越平稳。	0.1~1.0	0.4	m/s ³	N
	S Curve P1					
F1-13	S 曲线 P2	起动结束段加速度降低速率。其意义为曲线的加速度变化率，该值越小，起动结束段越缓慢，感觉越平稳。	0.1~1.0	0.4	m/s ³	N
	S Curve P2					
F1-14	S 曲线 P3	制动开始段减速度增益，其意义为曲线的减速度变化率，该值越小，减速开始段越缓慢，感觉越平稳。	0.1~1.0	0.4	m/s ³	N
	S Curve P3					
F1-15	S 曲线 P4	制动结束段减速度降低速率，其意义为曲线减速度的变化率，其值越小，制动结束段越缓慢，感觉越平稳。	0.1~1.0	0.4	m/s ³	N
	S Curve P4					

表 2.2.2 运行设置参数表 (F1 组) (续)

参数 No.	中文显示名称	内 容	设定范围	出厂值	单位	运行变更
	英文显示名称					
F1-16	零速阈值	当电机转速小于该值时,系统认为电梯速度为零速,并输出下闸信号。	0~10	1	RPM	Y
	Zero Speed					
F1-17	平层调整	调整上行/下行平层差异	0~100	50	mm	N
	Leveling Adj					
F1-18	称重调整	该参数一般用于同步控制系统中,对每层的钢丝绳的重量变化在负载补偿中进行调整。	0~20	0	--	Y
	Load Adj					
F1-21	驱动模式	驱动方式选择,设置为 1 时,司机或专用状态下点动关门;设置为 3 时电梯自动测试运行;设置为 4 时进入 UCMP 测试模式,设置为 5 时临时屏蔽限位故障,检修运行至上、下极限开关。	0~9	0	--	N
	Drive Mode					
F1-22	贯通门方式	设置贯通门的工作方式,电梯同一层有前/后门时的开门方式,方式 0 到方式 5 可根据用户要求设置。	0~5	0	--	N
	Two Door Mode					
F1-23	消防方式	有三种消防运行模式供选择 1. 消防模式 0: 返消防层后进行消防运行; 2. 消防模式 1: 返消防层后停止运行; 3. 消防模式 2: 返消防层后通过消防员开关切换是否运行	0~2	1	--	N
	Fire Mode					
F1-24	并联梯号	在并联使能设置 Yes 时,并联电梯号设置为 0 或 1,群控时设置 0~7。	0~7	0	--	N
	Parallel No.					
F1-25	并联使能	开启/关闭电梯的并联控制 1: 开启 0: 关闭	0/1	0	--	Y
	Twins Control					
F1-26	群控使能	开启/关闭电梯的群控控制 1: 开启 0: 关闭	0/1	0	--	Y
	Group Control					
F1-27	远程监控使能	开启/关闭远程监控模式 1: 开启 0: 关闭	0/1	1	--	Y
	Far Monitor					
F1-28	自动开关梯使能	开启/关闭自动开关电梯功能 1: 开启 0: 关闭	0/1	0	--	Y
	Auto Parking					
F1-29	称重使能	开启/关闭称重功能 1: 开启 0: 关闭	0/1	0	--	Y
	Load Enable					
F1-30	开门延长使能	开启/关闭开门延长功能 1: 开启 0: 关闭	0/1	0	--	Y
	Open Delay Able					
F1-31	闸臂反馈使能	开启/关闭对抱闸反馈信号的检测 1: 开启 0: 关闭	0/1	1	--	Y
	Brake Feedback					
F1-32	备用代码	备用代码输入	0~9999	0	--	N
	Spared Code					

表 2.2.3 时间设置参数表 (F2 组)

参数 No.	中文显示名称 英文显示名称	内 容	设定范围	出厂值	单位	运行变更
F2-00	提前开闸时间	开闸与发运行曲线的间隔时间,提前开闸时间是为改善起动点的舒适感,使系统适应不同电机的抱闸打开时间。	0.00~9.99	1	s	Y
	Brake ON Time					
F2-01	抱闸时间	抱闸与撤消驱动使能时间,可使系统在下闸后等待抱闸抱紧曳引轮后撤除驱动输出,以免开门时变频器撤消堵转力矩过早,溜车,影响停车舒适感。	0.00~9.99	1	s	Y
	Brake OFF Time					
F2-02	检修抱闸时间	检修模式下中闸前的延时时间。	0.00~9.99	0.9	s	Y
	Insp Brake Time					
F2-04	零速时间	系统检测到零速后的延时。适当调整此参数,等零速稳定后下闸,做到零速下闸。	0~9.99	0.21	s	Y
	Zero Time					
F2-05	开门保持时间	电梯在自动状态下停靠某层自动开门,开门到位后保持该设定时间后自动关门。	0~999	5	s	Y
	Open Door Time					
F2-06	开门延长时间	开门延时功能使能后,在自动状态下,按动开门延长按钮(开关)可使电梯开门保持时间加长。	0~999	60	s	Y
	Open Delay Time					
F2-07	返基站时间	无外召内选时电梯返回基站前的等待时间,设为 0 时无返待梯层功能。	0~999	60	s	Y
	Homing Time					
F2-08	开关门保持时间	1、开、关门命令发出后,命令的保持时间; 2、门机系统没有开门或关门限位时,开/关门继电器的保持时间; 3、当门机系统有开/关门限位时,此时间的设定值应比实际的开、关门时间长 1S 左右。	0~999	8	s	Y
	Door Run Time					
F2-09	到站信号延时	电梯运行换速到目标层后,延时该设置时间输出到站信号,使系统报站器或到站钟延时播报。	0.00~9.99	0.15	s	Y
	Beep Delay Time					
F2-10	使能延时	给出使能信号前的延时,变频器方向信号撤掉后延时后再撤掉使能信号。该段时间内,逐渐减少输出电流,避免电流噪音。	0.00~9.99	0.4	s	Y
	Enable Delay					
F2-11	关照明延时	自动运行状态下,该时间内无内选外呼系统将通过操纵盘切断照明电源。	0~999	15	min	Y
	Lamp Off Time					
F2-12	运行超时时间	为了防止电梯由于钢丝绳打滑或轿厢卡死对系统造成危害,应对电梯每次快车运行从起动到停止的时间加以限制。本参数设置既为此时间限制值,若电梯单次运行时间超过此值,系统将立即停车进入保护状态,且只有重新上电,系统方能退出保护状态。	0~999	45	s	Y
	Over Time					
F2-13	启动平滑时间	启动平滑速度维持的时间。	0.00~9.99	1.0	s	Y
	SmoothStart Time					
F2-14	自动开梯时间	设置自动开梯时间。系统按所设时间自动开梯(电锁 ON)。	00:00 ... 23:59	00:00	时:分	Y
F2-15	Start Time					
F2-16	自动关梯时间	设置自动关梯时间。系统按所设时间自动关梯(电锁 OFF)。自动开梯时间与自动关梯时间相同时,该功能失效。	00:00 ... 23:59	00:00	时:分	Y
F2-17	Stop Time					
F2-18	不停层开时间	设置自动开梯时间。系统按所设时间自动开梯(电锁 ON)。	00:00 ... 23:59	00:00	时:分	Y
F2-19	Start Time1					
F2-20	不停层关时间	设置自动关梯时间。系统按所设时间自动关梯(电锁 OFF)。自动开梯时间与自动关梯时间相同时,该功能失效。	00:00 ... 23:59	00:00	时:分	Y
F2-21	Stop Time1					

注: F2-14, F2-15, F2-16, F2-17 的自动开关梯设置按照小时和分钟分开设置。请参照手持操作器的提示操作设置即可。

表 2.2.4 输入类型设置参数表 (F3 组)

参数 No.	中文显示名称 英文显示名称	内 容	设定范围	出厂值	运行变更
F3-00	主板输入类型	主控板输入类型设置。每位对应一个端口。主板输入端口默认电平状态设置, ON: 闭合有效, OFF: 断开有效。	0~4294967295	40244 34279	N
	Input Type				
F3-01	轿厢输入类型	轿厢输入类型设置。每位对应一个端口。ON: 闭合有效, OFF: 断开有效。	0~4294967295	21470 90191	N
	Car Input Type				
F3-02	输入功能 1	X13 的输入功能选择	0~32	13	N
	Input select 1				
F3-03	输入功能 2	X14 的输入功能选择。 默认 F3-03=33 (X14 作为制动器故障检测)	0~32	33	N
	Input select 2				
F3-04	输入功能 3	X23 的输入功能选择	0~32	23	N
	Input select 3				
F3-05	输入功能 4	X24 的输入功能选择	0~32	24	N
	Input select 4				
F3-06	输入功能 5	X25 的输入功能选择	0~32	25	N
	Input select 5				
F3-07	输出功能 1	Y0 的输出功能选择	0~32	0	N
	output select 1				
F3-08	输出功能 2	Y11 输出功能选择。	0~32	11	N
		F3-08 内容			
		0-11 等效Y0-Y11的输出。			
		12 热敏掉电输出。			
		15 Y11作为报警过滤屏蔽输出, 电梯运行或者在门区开门状态时输出。			
		16 一体机故障指示输出, 有故障即输出。			
	output select 2	17 UPS 应急关好门后 30 秒输出切断 UPS 电源。			
		18 轿厢意外移动检出, Y11 输出触发夹绳器。			
		19 非自动运行即输出, 检修、消防、司机、专用等模式下都会输出提示当前非自动运行。			
		20 上行方向输出, 用于前景光电绳头称重。			
		21 应急输出, X18 停电应急有效或者外围+24V 电源无效时都会输出。			
		22 制动电阻风扇控制输出, 散热时输出。			
		23 电动门刀掉电输出。			
		24 安全电路板电源控制输出, 仅在目标层动作。			
		25 安全电路板持续供电输出。			
F3-09	输出功能 3	Y10 输出功能选择。	0~32	12	N
		F3-09 内容			
		0-11 等效Y0-Y11的输出。			
		12 热敏掉电输出。			
		15 Y10作为报警过滤屏蔽输出, 电梯运行或者在门区开门状态时输出。			
		16 一体机故障指示输出, 有故障即输出。			
	output select 3	17 UPS 应急关好门后 30 秒输出切断 UPS 电源。			
		18 轿厢意外移动检出, Y10 输出触发夹绳器。			
		19 非自动运行即输出, 检修、消防、司机、专用等模式下都会输出提示当前非自动运行。			
		20 上行方向输出, 用于前景光电绳头称重。			
		21 应急输出, X18 停电应急有效或者外围+24V 电源无效时都会输出。			
		22 制动电阻风扇控制输出, 散热时输出。			
		23 电动门刀掉电输出。			
		24 安全电路板电源控制输出, 仅在目标层动作。			
		25 安全电路板持续供电输出。			

注: 使用 X22 和 X23 作为多功能备用输入点时, 请确认没有使用再平层模块。

表 2.2.5 服务设置参数表 (F4 组)

参数 No.	中文显示名称	内 容	设定范围	出厂值	运行变更
	英文显示名称				
F4-00	不停层设置 1	设置在每位对应的楼层电梯是否停靠。(1~32 层)	0~ 4294967295	4294967295	Y
	Set Stop Floor1				
F4-01	不停层设置 2	设置在每位对应的楼层电梯是否停靠。(33~64 层)	0~ 4294967295	4294967295	Y
	Set Stop Floor2				
F4-02	分时不停层 1	设置在用户指定时间段内, 每位对应的楼层电梯是否停靠。(1~32 层)	0~ 4294967295	0	Y
	TIM Stop Floor1				
F4-03	分时不停层 2	设置在用户指定时间段内, 每位对应的楼层电梯是否停靠。(33~64 层)	0~ 4294967295	0	Y
	TIM Stop Floor2				
F4-04	前门设置 1	设置在每位对应的楼层电梯前门是否开启。(ON 为该层前门动作, OFF 为在该层前门不动作)。	0~ 4294967295	4294967295(1~32 层)	Y
	Door Select A1				
F4-05	后门设置 1	设置在每位对应的楼层电梯后门是否开启。(ON 为该层后门动作, OFF 为在该层后门不动作)。	0~ 4294967295	0	Y
	Door Select B1				
F4-06	特殊功能选择	设置每位对应的功能是否开启。(ON 开启, OFF 关闭)。	0~ 4294967295	538458116	Y
	Funtion Select				
F4-07	特殊功能选择 2	设置每位对应的功能是否开启。(ON 开启, OFF 关闭)。	0~ 4294967295	570425388	Y
	Funtion Select 2				

表 2.2.6 特殊功能选择设定表 (F4-06、F4-07)

功能号	功能说明
F4-06-00	ON: 电梯平层后, 以当前层为基准, 如果原方向以上的楼层没有外召和内选, 则清除所有内选。
F4-06-01	ON: 主板输入口监视菜单表示信号有效或者无效, 是通过输入类型处理过的信号状态。默认值为 OFF。
F4-06-02	ON: 电梯错层后先开门疏散乘客然后再关门慢车运行返回下端站校对楼号; OFF: 不就近停靠开门直接慢车返回下端站校对楼号后再开门放人。
F4-06-03	ON: 屏蔽 ER29 号通讯干扰故障。
F4-06-04	ON: 主板新增贯通后门厅的厅门轿厢门短接检测高压输入 x32 信号。适用于 MU-V61 VM2 型 BL6 一体机主板。默认值为 OFF。必须配合使用 SJT-ZPC-V2A (VM1) 型安全电路板。
F4-06-05	ON: 电梯屏蔽轿厢超载信号, 用于电梯验收 125%负载运行时使用(该参数不能保存, 掉电后恢复 OFF, 防止用户封锁超载信号后忘恢复; OFF: 检测超载。
F4-06-06	ON: 当电梯在当前楼层不能开门时, 自动登记最近楼层, 实现就近楼层开关门。
F4-06-07	ON: 电梯进门区后再变楼层号显示; OFF: 电梯换速后改变楼层号显示。
F4-06-08	ON: 检修运行停止时等待零速信号再下闸, 减小冲击。
*F4-06-09	ON: 电梯运行中可以取消内选登记 (如果全部内选都被取消, 电梯就近停靠)。
F4-06-10	ON: 强制使用无直线段的曲线。

表 2.2.6 特殊功能选择设定表 (F4-06、F4-07) (续)

功能号	功能说明
F4-06-11	ON: 控制柜内取消急停接触器。同时 X13 作为多功能输入使用, 通过 F3-02 设置功能号, 默认值为 13。
F4-06-12	ON: 厅门和轿厢门高压口输入分开检测, x30 为厅门, x31 为轿厢门。
F4-06-13	ON: 控制柜内取消门联锁接触器, 直接使用高压检测作为门锁回路的状态检测, 取消对门联锁接触器反馈的检测和故障。同时 X14 作为多功能输入使用, 通过 F3-03 设置功能号, 默认值为 14。
F4-06-14	ON: 使用残疾人用梯功能; OFF: 无残疾人用梯功能。
F4-06-15	ON: 消防状态下电梯离开消防层后撤销消防联动输出。
F4-06-16	ON: 非检修运行时, 门锁关闭时关门限位必须有效, OFF: 门锁回路状态与关门限位无关, 旁路运行时强制检测, 设置为 OFF 也无法取消。
F4-06-17	内部测试使用。请设置为默认值 OFF。
F4-06-18	ON: 贯通方式时只安装一套开关门按钮; OFF: 贯通方式时安装两套开关门按钮。
F4-06-19	ON: 开门再平层使能; OFF: 无再平层功能。(配合 SJT-ZPC-V2A 再平层板)
F4-06-20	ON: 提前开门使能; OFF: 无提前开门功能。(配合 SJT-ZPC-V2A 再平层板)
F4-06-21	ON: 检修状态非门区位置不开门; OFF: 检修状态任何位置都可开门。
*F4-06-22	IECS_7122 以前版本: ON: 380V 50Hz 供电 (备用发电机); OFF: 蓄电池供电 (一体机屏蔽母线欠压故障)。 IECS_7122 及以后版本: ON: 增加底坑检修板通讯, 底坑检修慢上慢下, 使能后如果不接底坑检修板则强制检修状态, 不能恢复快车运行。
F4-06-23	ON: 使用 CAN 总线的 SJT-300/201 绳头称重; OFF: 使用 RS485 总线的 SJT-151 轿底称重。
F4-06-24	ON: 2 米/秒以下梯速使用次端站输入 (常用于 1.75 米/秒的电梯安装两级强换); OFF: 2 米/秒以下梯速不使用次端站输入。
F4-06-25	ON: 检修时轿厢内开关门按键无效; OFF: 检修时轿厢内开关门按键有效。
F4-06-26	ON: 关闭轻载防捣乱功能, 在轻载时可以允许登记 3 个以上的内选。
F4-06-27	ON: 检测到零速后就重新定向; OFF: 零速下闸后再重新定向。
F4-06-28	ON: 选择光幕和安全触板分开输入, 光幕粘连 2 分钟以上时或者消防时可屏蔽光幕信号。启用该功能后原轿厢的光幕和触板信号变成纯光幕信号输入, 原轿厢的司机定上向和司机定下向变为前、后门的安全触板信号, 且光幕粘连后会屏蔽光幕只检测触板信号。
F4-06-29	ON: 使用运行接触器和电机封星接触器分开的配置, Y8 作为电机封星接触器的输出控制; OFF: 运行接触器自带电机封星功能。
F4-06-30	ON: 一体机主板上的数码管显示内容上下颠倒, 用于超薄型一体机 (主板颠倒放置时使用, 只颠倒监视菜单, 设置菜单不颠倒); OFF: 一体机主板上的数码管正常显示。
F4-06-31	ON: 手动门功能, 开关门动作由乘客手动控制, 系统不再输出开关门信号。

表 2.2.6 特殊功能选择设定表 (F4-06、F4-07) (续)

功能号	功能说明
*F4-07-00	IECS_7122 以前版本： ON：增加应急平层前开闸溜车判定重载方向再开始自救，当该功能设置为 ON 后，当电梯进入应急自救状态后，系统会有控制的开闸 1 秒左右（当溜车速度大于 0.1 米/秒后，立即下闸），通过判定电梯自由溜车的方向来找到重载的方向，然后系统通过蓄电池运行沿重载方向自救，爬行至门区，节省自救能量，防止蓄电池过度损耗。 IECS_7122 及以后版本： 备用。（应急自救时驱动侧已经可以自动判定重载方向，请使用 F4-07-25。） IECS_7125 及以后版本： 强驱式电梯 ARD 应急溜车自救功能，ARD 状态下，系统仅开闸不运行，靠轿厢重力低速溜车到平层位置停靠。
F4-07-01	ON：启用电梯数据记录仪功能，配合一体机上位机调试软件可以为调试和售后人员提供故障诊断和故障捕获的工具。
F4-07-02	ON：取消上下限位信号，用上端站和下门区有效同时上门区走出门区无效组合出上限位信号。用下端站和上门区有效同时下门区走出门区无效组合出下限位信号。
F4-07-03	ON：启用串行电锁功能。
*F4-07-04	ON：电梯开门待梯功能（含基站层，有内选和外呼时再自动关门）。
F4-07-05	ON：启用串行消防功能。
*F4-07-06	IECS_7122 以前版本： ON：Y11 继电器定义为一体机故障指示输出，有故障时吸合，无故障撤销。（该功能不能与 F4-07-11 或 F4-07-17 同时使用） IECS_7122 及以后版本： ON：串行消防信号输入类型取反。（如果需要原 Y11 继电器的故障输出功能，请将 F3-08 Y11 输出功能选择设置为 16）
F4-07-07	ON：启用防冲顶蹲底保护功能，电梯自动运行临近终端时如果强换开关失灵，立即减速爬行至平层； OFF：关闭该功能。
F4-07-08	ON：主板 X25 信号作为超载输入信号。
F4-07-09	ON：主板 X24 信号作为满载输入信号。
*F4-07-10	IECS_7122 以前版本： ON：主板 X19 信号作为轻载输入信号。 注意：此时闸臂反馈必须关闭。（若强制开启闸臂反馈，则此功能无效） IECS_7122 及以后版本： ON：并联运行时发电机应急供电时，电梯依次返回基站，A 梯先返回然后 B 梯返回。
*F4-07-11	IECS_7122 以前版本： 用来选择是否存在轿厢意外移动保护装置，ON：表示有安全制动器，Y11 输出触发信号。（该功能不能与 F4-07-06 或 F4-07-17 同时使用） IECS_7122 及以后版本： ON：并联运行时发电机应急供电时，电梯依次返回基站后，设置为 ON 的恢复正常服务。（如果需要原 Y11 继电器的安全制动器触发信号输出，请将 F3-08 Y11 输出功能选择设置为 18） 注：若要在发生轿厢意外移动保护时，Y11 继电器的安全制动器正确触发信号输出，需提前开启特殊功能 F4-07-26 溜车保护功能。
F4-07-12	ON：启用自动状态下连续三次内选停车无光幕动作，清除内选登记，防捣乱。
F4-07-13	ON：开启拘门功能，开关门信号保持输出，用于没有自保持力矩的门机。
F4-07-14	ON：模块化一体机，增加模块化轿顶板通讯。
F4-07-15	ON：电梯在自救平层或者停电应急运行的时候蜂鸣器有间隔 1 秒的蜂鸣提示音输出。

表 2.2.6 特殊功能选择设定表 (F4-06、F4-07) (续)

功能号	功能说明
F4-07-16	ON: 超短楼间距 (楼间距在 30~80cm 以内必须设置为 ON)。
*F4-07-17	IECS_7122 以前版本: ON: 当电梯应急自救到门区, 开门, 延时 30 秒后吸合 Y11 继电器, 将 UPS 电路切断, 防止 UPS 电池组深度放电。(该功能不能与 F4-07-06 或 F4-07-11 同时使用) IECS_7122 及以后版本: ON: 使能 VIP 模式, 收到外呼板 63 层的上呼或者下呼进入 VIP 召回模式。(如果需要原 Y11 继电器的 UPS 断电信号输出, 请将 F3-08 Y11 输出功能选择设置为 17)
F4-07-18	ON: 基站层开门待梯。
F4-07-19	ON: UPS 应急运行时电梯直接自救返回基站层。启用它, F4-07-00 和 25 无效。
F4-07-20	ON: 启用分时不停层功能。不停层时段 1 起始时间是 F2-18&19 不停层时段 1 的结束时间是 F2-20&21, 分时不停层时段 1 对应的不停层设置参数是: F4-00 不停层设置 1、F4-01 不停层设置 2。不停层时段 2 起始时间是 F2-14&15 不停层时段 2 的结束时间是 F2-16&17 (复用自动开关梯时间设置), 分时不停层时段 2 对应的不停层设置参数是: F4-02 分时不停层设置 1 和 F4-03 分时不停层设置 2。
F4-07-21	ON: 有且仅有一个门区信号, 检修变正常或故障变正常蠕动到平层, 同时停电应急的时候有且只有一个门区信号也会蠕动至平层, 防止轿门刀短不能刮开门。
F4-07-22	ON: 电梯在晚上 10 点至第二天早上 7 点之间, 不输出到站钟和语音报站信号, 防止扰民。
F4-07-23	ON: 非顶层上行或者底层下行发生错层故障时, 减速停车后报故障, 不立即停车。
F4-07-24	ON: 首次上电, 电梯自动返回基站校对一次楼号。
F4-07-25	ON: 应急自救前给使能开闸维持零速锁定力矩方向, 然后根据力矩建立的反方向自救。*启用此功能时, F4-07-00 开闸溜车判定重载方向再自救的功能无效。
F4-07-26	ON: 启用溜车保护功能; OFF: 关闭溜车保护功能。
F4-07-27	ON: 启用抱闸制动力自检测功能。可在每天自动状态下 3 点时启动或者手动通过修改 F4-07-30 触发抱闸力自检测功能。
F4-07-28	ON: 增加一种新的运行方式, 检修下 x24 输入有效, 轿厢自动定位停靠 (顶层门区下方 2 米)。
F4-07-29	ON: 平层调整可以分层调整, 设置参数中增加 1~64 层每层的层调整值, 默认都是 50mm。 *新增调整方式可以在轿厢内通过组合按键调整。
F4-07-30	每次由 OFF 设为 ON, 触发一次抱闸力自检测, 常态保持为 ON 无效。
F4-07-31	ON: 连续运行不开门测试模式。

注: 对于表中前面带有*的功能号, 请注意区分其适用的控制软件版本 (U5-00)。

表 2.2.7 电机设置参数表 (F5、F6 组)

参数 No.	中文显示名称	内 容	设定范围	出厂值	单位	运行变更
	英文显示名称					
F5-00	电机类型	设置电机类型 0: 同步外转子 1: 异步 2: 同步内转子	0~2	0	--	N
	Motor Type					
F5-01	电机极数	电机极数 请按电机铭牌设置	1~99	20	--	N
	Poles					
F5-02	电机同步频率	电机同步频率 请按电机铭牌设置	0.001 ~99.999	16	Hz	N
	Sync Freq					

表 2.2.7 电机设置参数表 (F5、F6 组) (续)

参数 No.	中文显示名称	内 容	设定范围	出厂值	单位	运行变更
	英文显示名称					
F5-03	电机额定功率	电机额定功率 请按电机铭牌设置	1~999.999	5.1	kW	N
	Rated Power					
F5-04	电机额定转速	电机额定转速 请按电机铭牌设置	1~1999	96	RPM	N
	Rated Speed					
F5-05	反电动势	电机反电动势 请按电机铭牌设置	1~380	280	V	N
	V IN					
F5-06	电机相电感	电机相间电感 (自学习得到或手工填写)	自学习 /按标牌设置	16.1	mH	N
	L_phase					
F5-07	电机相电阻	电机相间电阻 (自学习得到或手工填写)	自学习 /按标牌设置	2.4	Ω	N
	R_phase					
F5-08	电机额定电流	电机额定电流 请按电机铭牌设置	0~999.999	12	A	N
	Rated FLA					
F5-09	空载电流	异步电机空载励磁电流	0.1~50	0	A	N
	NO-Load Current					
F5-10	滑差	异步电机额定滑差 按照铭牌设置	0.1~10	1.5	HZ	N
	Rated Slip					
F6-00	载波频率	设置控制器的载波频率	2~12	8	kHz	N
	Carrier Freq					
F6-02	速度压缩比	速度压缩比 (降低电梯的实际运行速度)	0~100	100	%	Y
	SpeedZoom					
F6-03	运行方向选择	电机运行方向选择 (0: 电机逆时针旋转轿箱下行, 1: 电机逆时针旋转轿箱上行)	0/1	0	--	--
	DirSel					
F6-04	速度环比例	速度环比例增益 (不使用分段 PI 时, 全程起作用)	0~65535	1000	--	--
	Kp					
F6-05	速度环积分	速度环积分增益 (不使用分段 PI 时, 全程起作用)	0~65535	600	--	--
	KI					

表 2.2.8 PI 设置参数表 (F7 组)

参数 No.	中文显示名称	内 容	设定范围	出厂值	单位	运行变更
	英文显示名称					
F7-00	多段 PI 使能	使能多段 PI 参数 1 使能, 0 无效	0/1	0	--	N
	PIMulEnable					
F7-01	PI 作用范围 1	PI 作用范围 1 (启动~中速运行 PI 切换频率)	0~额定频率	5.0	Hz	Y
	PI1 Range					
F7-02	PI 作用范围 2	PI 作用范围 2 (中速运行~高速 运行 PI 切换频率)	0~额定频率	0	Hz	Y
	PI2 Range					
F7-04	PI 作用范围 4	PI 作用范围 4	0~额定频率	0.5	Hz	Y
	PI3 Range					
F7-05	比例增益 1	PI 作用范围 1 比例增益	0~2000	1200	--	Y
	Kp1					
F7-06	积分增益 1	PI 作用范围 1 积分增益	0~2000	900	--	Y
	Kx1					
F7-07	比例增益 2	PI 作用范围 2 比例增益	0~2000	1000	--	Y
	Kp2					
F7-08	积分增益 2	PI 作用范围 2 积分增益	0~2000	600	--	Y
	Kx2					

表 2.2.8 PI 设置参数表 (F7 组) (续)

参数 No.	中文显示名称	内 容	设定范围	出厂值	单位	运行变更
	英文显示名称					
F7-11	减速段比例	PI 作用范围 4 比例增益	0~2000	600	--	Y
	Kp3					
F7-12	减速段积分	PI 作用范围 4 积分增益	0~2000	500	--	Y
	Kx3					

表 2.2.9 编码器设置参数表 (F8 组)

参数 No.	中文显示名称	内 容	设定范围	出厂值	单位	运行变更
	英文显示名称					
F8-00	编码器线数	编码器每转的脉冲数	100~8192	2048	--	N
	Encoder PPR					
F8-02	PG 类型	PG 类型选择 (0: 增量式编码器, 1: 正余弦编码器)	0/1	1	--	N
	PGType					

表 2.2.10 控制设置参数表 (F9 组)

参数 No.	中文显示名称	内 容	设定范围	出厂值	单位	运行变更
	英文显示名称					
F9-00	最大补偿力矩	最大补偿力矩 (为轿厢完全空载时需要的补偿力矩, 100%对应电机额定转矩)	0~100%	0	%	N
	Max Torq Comp					
F9-01	速度来源选择	速度给定源选择。 0:模拟 1:多段 2:内部 3:操作器	0~3	2		N
	SPDSourcesel					
F9-03	超差范围设定	超差范围设定 (100%对应电机额定转速)	0~100	5	%	Y
	Spderr Set					
F9-11	补偿使能	补偿使能, 1 使能, 0 无效	0/1	0	--	N
	Load Comp Enable					
F9-13	称重来源	称重来源 (0: SJT 称重, 1: -10~10V 称重, 2: 0~10V 称重)	0/1/2	0	--	N
	Load Source Sel					
F9-19	顺时针补偿偏置	顺时针补偿偏置	-100~100	0	--	Y
	UP Comp Bias					
F9-20	逆时针补偿偏置	逆时针补偿偏置	-100~100	0	--	Y
	DOWN Comp Bias					
F9-21	满载补偿比例	满载补偿比例	0~200	100	--	Y
	FULL Comp Pro					

表 2.2.11 无负载补偿控制设置参数表 (FA 组)

参数 No.	中文显示名称	内 容	设定范围	出厂值	单位	运行变更
	英文显示名称					
FA-00	启动段比例增益	无补偿启动段比例增益	0~50000	30	--	N
	StratKP					
FA-01	启动段积分增益	无补偿启动段积分增益	0~50000	750	--	N
	StratKI					
FA-02	零速时比例增益	零速时比例增益	0~65535	10000	--	N
	(ZeroKP)					
FA-03	零速时积分增益	零速时积分增益	0~65535	5000	--	N
	(ZeroKI)					
FA-04	维持零速比例	维持零速比例增益	0~2000	180	--	N
	ZeroKeepKP					

表 2.2.11 无负载补偿控制设置参数表 (FA 组) (续)

参数 No.	中文显示名称	内 容	设定范围	出厂值	单位	运行变更
	英文显示名称					
FA-05	维持零速积分	维持零速积分增益	0~10000	550	--	N
	ZeroKeepKI					
FA-08	无补偿比例 1	无补偿作用比例增益 1	1~6500	2500	--	N
	PLKP1					
FA-09	无补偿作用时间	无补偿作用时间	1~1000	900	ms	N
	PLTime					
FA-11	无补偿比例 2	无补偿作用比例增益 2	0~50000	800	--	N
	PLKP2					
FA-12	无补偿比例系数	无补偿作用比例系数	0~50000	125	--	N
	PLKPMOD					

特殊参数 (FC) 为厂家参数 (FX) 中部分参数在用户级别中的映射, 用户密码即可访问。在此参数组中 FC-00~FC-06 参数权限为只读, 其他参数权限为可读写。特殊参数 (FC) 的参数号、名称及内容 (FX 组中对应位置)。

表 2.2.12 特殊设置参数表 (FC 组)

参数 No.	中文显示名称	内 容	设定范围	出厂值	运行变更
	英文显示名称				
FC-00	Z 脉冲数	角度自学习结果。 FX-00	0~3277	0	N
	Zpulse_Init				
FC-07	电流环比例	电流环比例。请慎重修改。 FX-07	0~65535	10000	N
	Kplreg				
FC-08	电流环积分	电流环积分。请慎重修改。 FX-08	0~65535	5000	N
	Kxlreg				
FC-13	自学习方式选择	正余弦 PG 角度自学习方式选择。0: 旋转自学习。1: 静止自学习。 FX-20	0/1	1	N
	AutoTuneModeSel				
FC-14	负温度报警使能	负温度报警使能。1: 温度低于负 15 度时报警。0: 温度低于负 15 时不报警。 FX-21	0/1	1	N
	N Temp Alarm Ena				
FC-15	初始定位使能	使用正余弦 PG 卡时, 是否需要 CD 信号进行上电定位。0. 需要。1. 不需要。(只有使用 SPG-V33 以上卡时才能设置为 1) (同 FX-24)	0/1	0	N
	InitTuneEnable				
FC-16	CD 信号方向选择	FX-24 设置为 0 后起作用。	0~3	0	N
	CD DirSel				
FC-17	SPG 信号相似度	正余弦编码器 pg 信号断线的监测门限。(设置过小时可能无法监测到编码器断线, 请慎重修改) (同 FX-26)	0~100	60	N
	Encode Level				
FC-18	输出力矩限幅	允许输出的相对额定的百分比力矩限幅值。	0~200	185	N
	Torque Limit				

备用参数 (FD) 为备用参数组, FD-00 至 FD-39 共 40 组备用参数。

按位设置组 (FD-05、FD-21、FD-22):

每组参数可设置数值范围是 0~65535, 按照二进制方式拆分为 16 个特殊功能的 ON/OFF 的设置, 该位置对应二进制数值为 1 则为开启 (ON), 为 0 则为关闭 (OFF)。

请您根据表 2.2.13 选择需要开启的功能, 然后将对应位置的数值设置为 1, 再将最后整个表格的二进制数值转化为十进制数值设置 FD-XX 参数即可。公式如下:

$$FD-XX = BIT0*2^0+BIT1*2^1+BIT2*2^2+...+BIT15*2^15$$

表 2.2.13 备用参数表 (FD 组)

位设置	Bit15	Bit14	Bit13	Bit12	Bit11	Bit10	Bit9	Bit8
定义	功能 16	功能 15	功能 14	功能 13	功能 12	功能 11	功能 10	功能 9
位设置	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
定义	功能 8	功能 7	功能 6	功能 5	功能 4	功能 3	功能 2	功能 1

设置举例 1:

单独开启功能 12, 则二进制数值为 0000 1000 0000 0000 (Bit15~Bit0, Bit11 为 1 其余为 0)。

转化为十进制数值为 2048 (2 的 11 次方=2048)。

设置举例 2:

同时开启功能 1、功能 2 和功能 10, 则二进制数值为 0000 0010 0000 0011 (Bit15~Bit0, Bit9、Bit1 和 Bit0 为 1, 其余为 0)。

转化为十进制数值为 515 (2 的 9 次方+2 的 1 次方+2 的 0 次方=512+2+1=515)。

表 2.2.14 备用参数 6 (FD-05)

序号	功能定义	含义
FD-05-00	维护运行模式开启与关闭	ON: 开启维护运行模式。主板 X5 为维护输入, 必须在省限位模式 (F4-07-02=ON) 条件下, 再开启此功能, 维护运行过程中不响应外呼请求, 操作器显示为专用, 只服务轿厢内选指令和操作器内选指令, 作为调试电梯快车时使用。 OFF: 关闭维护运行模式。
FD-05-01	地震规避功能开启与关闭	ON: 开启地震规避功能。当主板 X21 地震 (热敏) 输入信号有效时, 电梯清除所有应经登记的内选外呼信号, 然后就近停靠开门疏散乘客, 开门疏散期间, 电梯控制系统判断轿厢当前位置, 如果发现对重和轿厢在井道内的平衡位置区间 (正负 2 米高度偏差范围以内), 电梯进入规避平衡位置运行模式, 轿厢尝试关门, 门关好后, 电梯自动登记一个平衡位置以上的可停靠楼层的内选指令 (可自动避开不停层), 向上快车运行至可停靠楼层开门, 然后报故障 ER25 等待人工复位地震监测开关恢复 ER25 故障。 OFF: 关闭地震规避功能。
FD-05-02	停电应急检修运行开启与关闭	ON: 停电应急时, 检修不可以运行; OFF: 停电应急时, 检修可以运行。
FD-05-03	ER39 故障复位方式选择	ON: ER39 故障必须成功完成一次抱闸力自检测才可以复位; OFF: 检修、慢上、慢下同时按住 5 秒可复位。
FD-05-04	内选销号功能开启与关闭	ON: 关闭内选销号功能; OFF: 启用内选重复按下销号功能, 规则由 F4-06-09 设置。
FD-05-05	强迫慢速关门使能	ON: 反开门装置故障, 强迫慢速关门; OFF: 反开门装置故障, 不强迫关门。
FD-05-06	层轿门短接检测模式选择	ON: 使用 SJT-BDD-Vn 电路板做层轿门短接检测, 不使用 SJT-ZPC-V2A 安全电路板, 该功能使能后, 没有再平层和提前开门以及同步机 UCMP 测试功能。 OFF: 使用 SJT-ZPC-V2A 安全电路板, 不使用 SJT-BDD-Vn 电路板。
FD-05-07	上电自动恢复门机力矩	ON: 平层位置上电, 电梯自动开门, 首次关门时, 同时关前后门; 非平层位置上电, 同时给出前门后的关门指令 5s; OFF: 关闭该功能, 上电时关门限位有效不再输出关门指令。
FD-05-08	门锁短接检测重试	ON: 开启该功能, 门锁短接检测时, 如果检出 Er92, 立即报故障保护, 然后在光幕和开门按键未触发的情况下自动关门再开门重新检测 2 次, 如果检测通过了, 故障自动复位, 如果连续 3 次检测都不过, 故障锁定, 不再重试; OFF: 关闭门锁短接检测重试功能。
FD-05-09	轿厢内检修功能	ON: 开启轿厢内检修功能, 原直驶信号 (C12) 作为检修输入, 司机上向 (C19) 作为轿内慢上司机下向 (C20) 作为轿内慢下; OFF: 关闭轿厢内检修功能。
FD-05-10	内召销号	ON: 连按两次内召销号。
FD-05-11	保安层功能	ON: 开启保安层功能, 晚上 10 点到凌晨 6 点间, 电梯自动运行每次经过 F0-04 (VIP 楼层) 会停靠开门, 然后运行至目的层。
FD-05-12	备用	
FD-05-13	单组制动力检测	ON: 使用双抱闸接触器, 单组制动力检测; OFF: 使用单抱闸接触器, 两组制动器同时检测, 使用通讯式抱闸电源板。该参数无需设置。

表 2.2.14 备用参数 6 (FD-05) (续)

序号	功能定义	含义
FD-05-14	封星自检测	ON: 开启封星自检测功能; OFF: 关闭封星自检测功能。
FD-05-15	电子封星	ON: 启用电子封星, 该功能需要和驱动模块配合使用; OFF: 不启用电子封星。

表 2.2.15 备用参数 7 (FD-06)

序号	功能定义	含义
FD-06-00	7588-2020 使能	ON: 使能新国标相关功能; OFF: 关闭新国标所用功能。
FD-06-01 ~ FD-06-15	备用	厂家备用, 请勿开启。

表 2.2.16 备用参数 22 (FD-21)

序号	功能定义	含义	缺省值
FD-21-00	屏蔽输入缺相保护	设置为 1, 将屏蔽 163 (DF36) 驱动故障, 关闭输入缺相保护功能。	0
FD-21-01	备用	厂家备用, 请勿开启。	0
FD-21-02	屏蔽输出缺相保护	设置为 1, 屏蔽部分 142 (DF15) 驱动故障, 关闭输出缺相保护功能。 注: 外部故障条件不解除, 直接屏蔽, 会造成电梯飞车。	0
FD-21-03	屏蔽开短路推断保护	设置为 1, 屏蔽 164 (DF37) 驱动故障, 关闭上电首次运行短路推断保护功能。外部故障条件不解除, 直接屏蔽, 会造成功率模块损坏。	0
FD-21-04	温度自适应	设置为 1, 屏蔽温度自适应功能。	0
FD-21-05	压降自适应	设置为 1, 屏蔽压降自适应功能。	0
FD-21-06	备用	厂家备用, 请勿开启。	0
FD-21-07	屏蔽电机极对数自动计算	设置为 1, 将屏蔽同步电机极对数根据电机转速与频率自动计算功能。	0
FD-21-08 ~ FD-21-14	备用	厂家备用, 请勿开启。	0
FD-21-15	停车撤转矩增加缓斜率	设置为 1, 停车撤转矩增加缓斜率。可能需增加 F2-10 使能时间以保证撤转矩过程完整。	0

表 2.2.17 备用参数 23 (FD-22)

序号	功能定义	含义	缺省值
FD-22-00 ~ FD-22-02	备用	厂家备用, 请勿开启。	0
FD-22-03	屏蔽 159 故障	设置为 1, 可屏蔽 159 (DF32) 驱动故障。请慎重使用该功能, 外部干扰不解除, 会导致电机失速, 存在安全风险。	0
FD-22-04	温控风扇使能	设置为 1, 系统按照驱动板内实时温度控制风扇起停, 温度高于 45 度, 风扇启动, 低于 40 度, 风扇自动关闭。	0
FD-22-05	首次上电自动进入静止角度自学习	设置为 1, 系统每次上电, 首次运行都将进行静止角度自学习, 重新校正 FC-00 的原点值。	0
FD-22-06	强驱模式使能	设置为 1, 控制系统将按照强驱模式来实现预转矩补偿。该功能仅限于电梯系统采用强驱方式, 不可用于曳引方式。	0
FD-22-07 ~ FD-22-15	备用	厂家备用, 请勿开启。	0

表 2.2.18 备用参数 24 (FD-23)

序号	功能定义	含义	缺省值
FD-23-00	母线制动与过压时执行高压范围	设置为 1, 高压模式。若输入电压极限值高于交流 480V 需开启, 否则会造成功率模块与制动电阻损坏。	0
FD-23-01 ~ FD-23-15	备用	厂家备用, 请勿开启。	0

按字节设置组 (FD-04、FD-07、FD-25、FD-26、FD-27、FD-28):

表 2.2.19 备用参数 (按字节设置组)

参数	功能定义	含义	设置范围
FD-00	并联支援时间	本台电梯繁忙, 另一台并联中电梯的支援等待时间。	1-30s
FD-01	单门区	设置为 1 时, 启用单门区。F4-07-02=OFF 时, 使用限位开关; F4-07-02=ON 时, 不使用限位开关。	0~1
FD-02	UPS 开门延时	ARD 应急模式下的开门保持时间。	10~30s
FD-03	IC 卡地址	内部使用, 无需设置。	0~65535
FD-04	维保周期	设置 FD-04 为非 0 的值, 启用维保功能, 该数值代表维保周期的天数。例如设置 FD-04=100, 即维保周期 100 天, 100 天内必须对电梯进行一次维保操作, 否则超期电梯将无法运行, 轿厢内及外召均显示“M0”。详见 6.24 电梯维保。	0~1000 天
FD-07	称重偏移系数	用于设置称重偏置系数, 设置 0 或者关闭称重使能 (F1-29=0) 不起作用, 设置非零值后, 称重状态会在原称重值基础上正向偏置该系数。	0~100%
FD-08	ARD 运行速度	ARD 应急模式下的电梯运行速度。	0.05~0.3m/s
FD-09	自动运行测试	FD-09 设置为非零值时, 自动状态 (非司机、专用和消防) 下, 电梯进入不开门连续自动运行测试模式, 每次电梯停靠时 FD-09 的值自减 1, 电梯无服务时, 随机赋值一个内召或外召, 直到 FD-09 减到 0 时退出。测试结束或者断电时自动保存参数。 注: 系统默认为不开门连续运行测试模式, 如果需要自动开门, 进入测试模式后, 先将电梯切换到检修模式, 设置 F4-07-31=OFF, 然后再切换到自动模式, 即可变为自动开门连续运行测试模式。	0~65535
FD-10	运行速度设置	FD-10 设置非 0 值时, 该速度将作为电梯运行的最高运行速度 (单位: cm/s); 设置为 0 时, 关闭该功能。 例如, 电梯额定速度为 2m/s, 设置 FD-10=150, 电梯额定速度为 1.5m/s, 设置 FD-10=0, 电梯额定速度为 2m/s。	0~额定速度 cm/s
FD-17	密码保护功能	设置 FD-17=1 时, 启用新的密保功能, 保护厂家密码和用户密码。必须配合新的操作器一同使用, 否则只能查看参数无法设置参数。	0~65535
FD-18	门区桥板长度	在 FD-01=1 (单门区模式) 时, 设置 FD-18=门区桥板长度 (单位: mm)。总楼层数大于 2 层的, FD-18 设置值不小于桥板长度即可, 井道自学习后会根据中间楼层的桥板长度自动计算出 1 层和顶层的桥板长度, 对于只有 2 层的电梯, FD-18 需要输入准确值。在该模式下, 顶层和底层平层位置向外 2cm 是检修限位位置, 平层位置向外 8cm 是自动状态下的限位位置。	5~500mm
FD-24	制动力检测目标值	抱闸制动力检测时, 设定的目标值。	125~150%
FD-25	钢丝绳打滑模式	设置 FD-25 为 1 后, 系统进入打滑模式。此时按慢上/慢下, 系统将输出极限电流, 可以观测钢丝绳的极限打滑状态; 设置 FD-25 为 1 后, 再次设置非 1 值, 自动取消打滑模式。	0~5
FD-26	电梯平衡系数	电梯平衡系数 (单位: %, 百分数)。	40~50
FD-27	空载下行电流系数	电梯空载下行输出电流与电机额定电流的比值 (单位: %, 百分数)	30~130%
FD-28	单侧制动力检测目标值	单侧抱闸制动力检测时, 设定的目标值。	100~150%

3. 环境参数

表 2.3.1 环境设置参数表 (A 组)

参数 No.	中文显示名称	内 容	设定范围	出厂值	运行变更
	英文显示名称				
A0-00	显示语言	选择操作面板显示语言	--	中文	Y
	Language Sel				
A0-01	用户密码	输入/设置用户密码	000000~999999	000000	Y
	User Password				
A0-02	厂家密码	输入/设置厂家密码	000000~999999	000000	Y
	Factory Password				
A0-04	对比度	设置液晶对比度	0~10	5	N
	Contrast				

三、电梯故障列表

表 3.1 电梯系统故障列表

故障代码	说明	处理方法	复位级别
Er2*	门联锁故障：电梯运行时门锁回路断开。	1. 检查门锁回路反馈信号，X30，X31，X14（有门锁接触器时查看），关门到位信号，门锁闭合后，这些信号应该一直有效； 2. 检查门联锁回路及门刀是否有刮碰门轮现象； 3. 检查轿门锁是否闭合牢靠，关门到位信号是否一直有效； 4. 检查每层层门是否有闭合不牢的情况，尤其是底层的层门，由于气流原因，更容易闭合不牢靠； 5. 另外检查该故障之后是否几乎在同一时刻产生 ER37 号故障，如果存在则按照 ER37 号故障处理，没有 ER37 则确定为运行期间门锁回路异常断开导致。	D
	子码	故障子码解释	
	1	轿门锁断开（X31）	
	2	层门锁断开（X30+X32）	
	3	后轿门锁断开（X30）	
	4	门锁回路末端门锁接触器断开	
	5	门锁回路末端运行接触器断开	
	6	旁路运行过程中，关门限位无效	
	7	安全回路断开	
8	门锁或者运行接触器信号抖动		
Er3	驱动故障。	检查“控制器故障记录”中的故障代码，确定可能的故障原因并按相应的解决办法处理。	B
Er4	电梯运行方向与指令方向相反。	1. 改变输出相序，对调电机 V、W 相； 2. 将主控板的 A、B 相输入脉冲对调或通过参数设置将其对调。	B
Er5*	1. 开闸故障：系统输出开闸指令后未接到抱闸监测开关的反馈信号：Y7 输出后 X17（报闸接触器反馈）0.5S 内未反馈，或者 Y6 输出后 X13 无反馈或 X15 和 X19（闸臂开关反馈）2 秒内未反馈； 2. 下闸故障：系统没有给出开闸指令，检测到了制动器的闸开反馈信号：没有 Y7 输出，X17 或 X15 或者 X19 有效	1. 按主板上的 Up 键，数码管会显示具体故障子码或者通过操作器查看故障记录里的故障子码； 2、对于无故障子码系统，可参考下述不同子码的解决方式查找原因； 3. 检修状态下，同时按住慢上，慢下按钮 5s 以上，才可复位故障，如果故障不消除，系统可能还存在其他故障，导致故障码锁定了，保存参数，然后给系统掉电； 4. 待系统完全失电后（主板上数码管和闪烁的状态灯完全熄灭），给系统重新上电。	A

表 3.1 电梯系统故障列表（续）

故障代码	说明	处理方法	复位级别
Er5*	子码	故障子码解释	A
	1	开闸时抱闸接触器未动作或则反馈检测 X17 丢失	
	2	合闸时抱闸接触器粘连或者反馈检测 X17 一直有效	
	3	合闸时, X15 行程开关反馈信号异常有效	
	4	合闸时, X19 行程开关反馈信号异常有效	
	5	合闸时, X15 和 X19 行程开关反馈信号异常有效	
	6	开闸时, X15 行程开关反馈信号一直无效	
	7	开闸时, X19 行程开关反馈信号一直无效	
	8	开闸时, X15 和 X19 行程开关反馈信号一直无效	
	9	开闸时, 抱闸接触器 KLZ1 反馈 X13 无效	
	10/A	合闸时, 抱闸接触器 KLZ1 反馈 X13 异常有效	
	11/B	使用 STO, 电子封星时, 抱闸机电装置输出 Y8 和反馈 X11 不一致	
Er6	运行过程中门区输入信号不断开 (X9、X10 输入一直有效)。	检查门区信号回路及感应开关。	D
Er7	运行过程中主板检测到编码器脉冲数过少	检查一体机的编码器连线或者更换 PG 卡。	B
Er9*	运行接触器故障: 输出的运行接触器动作指令与反馈结果不一致: 1. Y9 输出, X16 在 0.4 秒内没有反馈; 2. Y9 无输出, X16 有效。	1. 电梯未运行时, Y9 不输出, 运行接触器此时应该没吸合, 如果运行接触器吸合了, 检查运行接触器控制回路, 接线错误了; 2. 运行接触器没吸合, 此时查看主板上 X16 输入端子的指示灯, 如果 X16 指示灯熄灭, 设置 F3-00-16=ON, 如果 X16 指示灯点亮, 设置 F3-00-16=OFF; 3. 检修运行, Y9 输出, 使运行接触器吸合, 如果 Y9 输出了, 运行接触器没有吸合, 检测运行接触器的控制回路出错了; 4. 运行接触器吸合后, X16 的指示灯信号会发生变化 (例如原先熄灭, 现在点亮), 如果 X16 信号没有发生变化, 检查运行接触器的反馈信号接错了; 5. 如果线路都没有接错, 检查运行接触器是否损坏了; 6. 以上错误解除后, ER09 会自动复位, 如果连续产生 5 次该故障就不能自动复位了 , 需要保存参数, 然后将系统完全失电复位。	D/B
	子码	故障子码解释	
	1	Y9 运行接触器使能未输出, X16 运行接触器反馈异常有效	
	2	Y9 运行接触器使能输出, X16 运行接触器反馈异常无效	
Er10*	急停回路断开, X13、X29 输入无效。	1. 检查控制柜中是否有急停接触器, 如果是省急停接触器的 (没有急停接触器), 应设置 F4-06-11=ON; 2. 控制中有急停接触器的, 检查急停接触器是否吸合了, 如果没有吸合, 检查安全回路, 哪些安全开关或线路断开了; 如果急停接触器吸合了, 查看 X13 输入信号指示灯, 如果 X13 指示灯没有点亮, 检查急停接触器的反馈信号哪里接错了。X13 输入指示灯点亮了, 查看 F3-00-13 应该设置成 ON; 3. 查看主板上的 X29 输入指示灯是否点亮, 如果 X29 指示灯熄灭的, 说明安全回路断开了, 检查安全回路中, 是否哪个安全开关断开了, 或者线路接错了; 4. 如果 X29 指示灯是点亮的, 检查 F3-00-29 应该设置为 ON。	D
	子码	故障子码解释	
	1	安全回路断开	
	2	急停接触器断开	

表 8.1 电梯系统故障列表（续）

故障代码	说明	处理方法	复位级别
Er11*	门区丢失故障：电梯运行距离超过楼间距，但未检测到门区输入信号（X9、X10 运行中某层无效）。	检查门区信号接线、门区感应开关和故障产生楼层附近的门区隔磁板的安装情况。	D
	子码	故障子码解释	
	1	电梯运行超过楼间距，门区信号 X9 和 X10 一直无效	
	2	轿顶通讯双门区有效了，但是平层信号 X9 和 X10 一直无效	
Er12*	过上限位。	1. 检查有无限位开关，如果有限位开关，电梯当前是否已经运行压到上限位开关了，只要下行离开限位开关即可；如果没有压到上限位开关，检查主板 X5 输入端子的指示灯，X5 的指示灯如果是亮的，设置 F3-00-05=ON，如果 X5 的指示灯是灭的，设置 F3-00-05=OFF；电梯压到上限位开关再脱离限位开关，X5 的输入指示灯应该有变化，如果不变化，限位开关的接线接错了或着限位开关损坏了； 2. 如果没有限位开关，应设置 F4-07-02=ON，此时如果运行出顶楼门区了（运行过顶楼的上平层信号位置），下行回来，使电梯不超过顶层门区位置即可；	D
	子码	故障子码解释	
	1	X5 上限位输入信号有效	
	2	软限位方式，上端站 X7 信号有效并运行出了上门区	
Er13*	过下限位。	1. 检查有无限位开关，如果有限位开关，电梯当前是否已经运行压到下限位开关了，只要上行离开限位开关即可；如果没有压到下限位开关，检查主板 X6 输入端子的指示灯，X6 的指示灯如果是亮的，设置 F3-00-06=ON，如果 X6 的指示灯是灭的，设置 F3-00-06=OFF；电梯压到下限位开关再脱离限位开关，X6 的输入指示灯应该有变化，如果不变化，限位开关的接线接错了或者限位开关损坏了； 2. 如果没有限位开关，应设置 F4-07-02=ON，此时如果运行出底层们区了（运行过底楼的下平层信号位置），上行回来，使电梯不低于底层们区位置即可； 3. 没有限位开关，电梯没有低于底层，查看下端站 X8（下强换）和下平层信号 X10 是否有都动作了； 4. 电梯不在下端站位置，查看 X8 信号指示灯，如果指示灯点亮，F3-00-08 应该设置 OFF，如果指示灯不亮，F3-00-08 应该设置 ON；电梯下端站开关动作后，X8 指示灯应该发生变化，如果 X8 不变化，端站开关或接线出错了。	D
	子码	故障子码解释	
	1	X6 下限位输入信号有效	
	2	软限位方式，下端站 X8 信号有效并运行出了下门区	

表 8.1 电梯系统故障列表（续）

故障代码	说明	处理方法	复位级别	
Er14*	楼层位置计数器错误：此故障发生后，电梯将慢车返回最底层或顶层，校正位置。	1. 检查 F5 组电机参数，F8 组编码器参数和 F1-00 电梯额的速度、F1-01 电机转速参数设置是否正确，如果和实际不符请改正；	D	
		2. 检查编码器或相关线路，是否接线不良，编码器屏蔽线要有效接地，电机外壳也接地减小干扰；		
		3. 检查全程钢丝绳是否有打滑情况并修复；		
		4. 检查平层感应器信号（X9 和 X10）运行时是否存在抖动情况；		
		5. 检查上下端站信号（X7、X8）是否异常抖动；		
		6. 此故障发生后，电梯会就近平层，然后慢速返回底层或者顶层后自动恢复。		
	子码	故障子码解释		
	1	电梯上行，当前层的平层信号早于平层位置有效		
	2	电梯上行，当前层的平层信号晚于平层位置有效		
	3	电梯下行，当前层的平层信号晚于平层位置有效		
	4	电梯下行，当前层的平层信号早于平层位置有效		
Er17*	发出运行指令后，没有驱动输出。	检查更换一体机主控板，或与厂家联系。	B	
		子码		故障子码解释
		1		控制器运行，变频器没有运行反馈
	2	控制器未运行，变频器有运行反馈		
Er18	楼层计数值错误：此故障发生后，电梯将慢车返回最底层校正位置。	1. 没有做过井道自学习会报 Er18 故障，检修运行到下限位后，完成井道自学习可解决； 2. 检查编码器和相关线路，做好接地屏蔽； 3. 井道刻度可能学习不准，重做一下井道自学习。	C	
Er19	目标层换速距离不够，无法正常换速。	1. 降低单层运行速度、增大运行曲线的加速度，加急运行曲线； 2. 检查端站安装位置，端站开关安装可能不合理或者调整过，重新进行井道自学习。	D	
Er20	电梯运行到顶层或底层并换速后，电梯的运行速度无下降；端站安装位置改变后没有进行井道自学习。	1. 加大控制器比例参数；检查制动电阻是否匹配； 2. 减缓运行曲线； 进行井道自学习。	D	
Er21	单次运行时间超过设定值。	1. 检查控制器电机参数设置是否正确； 2. 检查控制器 F1 组运行参数，F1-03 检修速度，F1-05 自救速度，F1-06 单层运行速度是否设置过小，并改正； 3. 检查是否有钢丝绳打滑及轿厢卡死现象； 4. 检查 F2-12over Time 项设置值是否过小，推荐值 45s； 5. 检查平层信号是否正常，是否有丢失情况并更正； 6. 7.125 版本以后，该故障必须检修同时按住慢上慢下 5s 复位。	A/B	
Er22	快车运行时有检修信号输入（X0 输入无效，电梯进入检修状态）。	检查检修开关及相关线路。	D	

表 8.1 电梯系统故障列表（续）

故障代码	说明	处理方法	复位级别
Er23*	运行过程中某层门区信号（X9、X10）其中一个无效。	检查门区信号回路及门区感应开关。	D
	子码	故障子码解释	
	1	电梯运行过一层后，X9 上平层一直无效	
	2	电梯运行过一层后，X10 下平层一直无效	
Er25*	热敏开关保护，制动电阻或电机过热；（X21 输入无效）或者地震监测开关动作。	1. 检查热敏开关是否动作，或地震监测装置动作，复位对应检查装置，并确保接线正确； 2. 如果热敏检测或地震检测装置没有动作，查看主板 X21 输入指示灯状态，如果指示灯是熄灭的，设 F3-00-21=OFF，如果指示灯是亮的，设置 F3-00-21=ON； 3. 该故障发生 90 秒仍不能恢复时，故障锁定必须断电才可以复位，主板 Y10 继电器输出，将电源接触器断开； 4. 检测轿厢信号 U3-00-29（门机热保护）是否有效，检查接线，确定开关类型和设置参数一致，F3-01-29=ON，门机热保护开关使用常开点，F3-01-29=OFF，门机热保护开关使用常闭点。	D/B
	子码	故障子码解释	
	1	X21 热敏检测开关动作	
	2	X14 制动器过流检测输入有效	
	3	C29 前门门机热敏检测开关动作	
	4	C29 后门门机热敏检测开关动作	
	5	制动器短路	
	6	制动器过流	
	7	抱闸电源板使能异常	
	8	抱闸电源板硬件故障	
Er26*	门连锁故障，门连锁接触器触点状态与线圈状态不一致。	1. 检查门连锁接触器与门锁状态是否一致，设置 F3-00-14=ON，F3-00-30=ON，门锁完全闭合，门锁接触器应吸合，主板上的 X14 和 X30 指示灯应该点亮，任意门锁断开，门锁接触器应释放，X14 和 X30 指示灯熄灭，如有异常检查对应接线； 2. 如果门锁回路正常，X14 指示灯状态同 X30 相反，即门锁闭合 X14 熄灭，X30 点亮，门锁断开，X14 点亮，X30 闭合，设置 F3-00-14=OFF； 3. 如果控制柜是没有门锁接触器的，设置 F4-06-12=ON，F4-06-13=ON，设置 F3-00-31=ON，查看主板 X31 和 X30 指示灯状态在门锁闭合和打开的情况下是否一致，如果不一样，请检查对应接线并改正； 4. 如果是贯通门的情况，请检查 X32 和 X30 信号是否一致，如有异常请改正接线； 5. 检查关门到位信号是否正常，查看控制器 U3-00 组参数中 C06 和 C04（有后门时生效）参数，轿门闭合后，C06 应该有效（或者后门闭合 C04 有效），轿门打开，C06 应该无效（或者后门打开 C04 无效），如果没有变化请检查关门到位开关或接线是否正确并更正； 6. 如果关门到位开关状态同门锁状态相反，例如轿门闭合，C06 无效，轿门打开，C06 有效，说明使用的触点类型相反，设置控制器 F3-01-06=ON 即可，C04 同理。	D

表 8.1 电梯系统故障列表（续）

故障代码	说明	处理方法	复位级别
Er26*	子码	故障子码解释	D
	1	X14 门锁接触器和 X30 门锁回路检测不一致	
	2	X31 和 X30 门锁回路检测不一致	
	3	X32 和 X30 门锁回路检测不一致	
	4	F4-06-16=ON, 门锁闭合检测不到关门限位	
	5	贯通门开后门, 没有设置 F4-06-04=ON	
Er27	急停故障, 急停接触器触点状态与线圈状态不一致 (X13、X29 输入不一致)。	1. 有急停接触器的控制柜, 安全回路完全导通, 急停接触器应该吸合, 主板输入端子 X29 指示灯应点亮, X13 指示灯应该点亮, 安全回路断开, 急停接触器应该释放, X29 和 X13 指示灯应该熄灭, 有异常的检查相关接线并更正; 2. 如果 X13 和 X29 指示灯状态相反, 即急停接触器吸合, X13 指示灯熄灭, X29 指示灯点亮, 接触器释放, X13 指示灯点亮, X29 指示灯熄灭, 请设置 F3-00-13=OFF, F3-00-29=ON; 3. 如果没有急停接触器, 设置 F4-06-11=ON, 设置 F3-00-13=ON, X13 输入信号应该不接线, 输入指示灯应一直熄灭。	D
Er28*	上下端站或上下次端站粘连 (X7 或 X8 不在安装楼层有效)。	相应端站不在安装楼层有效, 检查端站信号, 上端站应安装在顶层和次顶层之间, 下端站在底层和次底层之间。	D/C
	子码	故障子码解释	
	1	下端站在非底层位置有效	
	2	上端站在非顶层位置有效	
Er29	通讯干扰过大保护 (系统或并联通讯)。	1. 处理系统接地, 消除干扰 (曳引机、门机外壳接地); 2. 排查呼梯板或操纵盘是否有损坏, 破坏 CAN 通讯总线。	D
Er30	开门故障 (轿厢不开门)。	1. 打检修, 输入开门指令检查 Y4 是否有开门输出; 2. Y4 无输出要检查开门限位开关的安装和信号的有效类型设置, 门闭合的状态下, 查看 U3-00 中 C07 状态, 应该熄灭无效, 轿门完全打开的情况下 C07 应该点亮有效, 如果 C07 没有变化, 检查开门到位开关及接线, 如果 C07 状态同上述相反, 请设置 F3-01-07=ON; 3. 如果 Y4 有输出, 轿门不开门 (完全不动作), 检查门机控制器相关线路, Y4 输出了, 门机没有动作; 4. 如果 Y4 输出, 轿门只打开了一部分, Y4 就撤销了, 先检查开门到位信号, 确保开门到位信号正常, 然后调整 F2-08 参数, 增加开门输出时间; 5. 查看门锁回路, 轿门打开后, 门锁接触器应释放或者 X30 指示灯应熄灭, 如果门锁回路没有断开, 说明门锁回路被桥接了。	D/C
Er31*	关门故障。	一般是厅门轿门未安装好, 强行封掉门锁回路而产生, 请注意关门输出与门锁接触器的动作是否一致。	D
	子码	故障子码解释	
	1	关门限位信号有效了, 门锁回路没有接通	
	2	关门结束, X31 轿门锁没有反馈信号	
	3	关门结束, X32 层门锁没有反馈信号	
	4	关门结束, X14 门锁接触器没有反馈信号	
	5	关门结束, X30 总门锁回路没有反馈信号	
6	关门结束, 关门限位没有反馈信号		

表 8.1 电梯系统故障列表（续）

故障代码	说明	处理方法	复位级别
Er32	楼层计数出错保护。	外围开关电源瞬间停电，端站和限位同时动作过，有可能导致楼号出错，该故障出现后电梯返回基站校对楼层计数。	B
Er33*	封星接触器故障：输出的封星接触器动作指令与反馈结果不一致： 1. Y8 输出，X11 在 0.4 秒内没有反馈。 2. Y8 无输出，X11 有效。	1. 检查控制柜有无独立的封星接触器，如果没有独立封星接触器，设置 F4-06-29=OFF，设置 F3-00-11=ON，X11 的输入端子不要接线，X11 的输入指示灯应该是一直熄灭的； 2. 如果有独立封星接触器，设置 F4-06-29=ON，在 Y8 没有输出，封星接触器释放情况下，查看 X11 输入端子的 LED 指示灯状态，如果 LED 灯点亮，设置 F3-00-11=OFF，如果 LED 灯熄灭不亮，设置 F3-00-11=ON，当封星接触器吸合后，X11 的指示灯状态应发生变化； 3. 检修运行，Y8 输出后，封星接触器应该吸合，如果没有吸合，检查接触器线圈控制回路有异常； 4. 该故障连续发生 5 次后不可复位，需要掉电才可以复位。	D/B
	子码	故障子码解释	
	1	X11 封星接触器反馈有效，封星异常打开	
	2	X11 封星接触器反馈无效，封星无法打开	
	3	电子封星反馈有效，封星异常打开	
	4	电子封星反馈无效，封星无法打开	
	5	井道位置信息异常，无法完成封星自检测	
	6	封星自检测失败，封星制动功能失效	
Er34	外部开关电源 24V 跌落故障。	检测外部供电的开关电源 24V 是否连接正常，可以用万用表测量主板 J6-1 和 J6-2 端子之间的电压，当系统检测到外接电压低于 16V，系统给出故障提示。如果电压过低，查找外部电源欠压原因；如果 24V 电压正常，请联系厂家。	D
Er35*	系统故障。	系统故障，请与厂家联系。	B
	子码	故障子码解释	
	0	系统运行主时钟异常	
	1	电梯运行方向与指令方向相反	
	2	在运行过程中主控板检测到的编码器脉冲数过少	
Er36	系统内部供电 5V 异常。	检测系统 5V 供电电压低于 4.7V 时，系统给出故障提示。检查一体机主板和底壳之间的排线连接，与厂家联系。	D
Er37	开闸运行过程中运行接触器抖动。	1. 检查运行接触器在电梯运行过程中是否抖动； 2. 检查 X16 信号在运行过程是否闪烁。	D
Er38	开闸运行过程中封星接触器抖动。	1. 检查封星接触器在电梯运行过程中是否抖动； 2. 检查 X11 信号在运行过程是否闪烁。	D
Er39*	抱闸力自检测失败，抱闸制动力不足。	1.同步主机制动器制动力不足，请调整或更换制动器； 2.该故障掉电不可恢复，需要检修状态下按慢上慢下 5 秒手动复位； 3.如果设置 FD-05-03=ON，必须检修重新成功完成一次抱闸制动力检测，才可以复位故障，同时按住慢上慢下 5s 无法复位故障。	A

表 3.1 电梯系统故障列表（续）

故障代码	说明	处理方法	复位级别
Er39*	子码	故障子码解释	A
	1	制动力检测时曳引轮转动	
	2	制动力检测时曳引轮超转速	
	3	制动力检测时曳引轮超位移	
	4	平层停靠时多次检测到曳引轮有溜车	
	5	制动力检测过程中系统故障或者门锁断开异常退出检测	
Er40	抱闸失效产生门区开门溜车故障。	安全电路板的安全保护功能使能生效，电梯轿厢在检出抱闸失效后开门蠕动放人后返回顶层门区后下闸，报抱闸失效溜车故障，系统发生该故障后锁存，不掉电不恢复。	B
Er41	已发生过意外溜车故障但成功自救并且制动力已恢复，请注意检查抱闸制动力。	有安全电路板的安全保护功能使能生效，电梯轿厢在蠕动放人反复重复下闸期间成功下闸，保存溜车情况，此故障不显示，只保存在故障记录中，作为抱闸制动力即将彻底失效的安全预警。	B
Er42	停电应急运行信号有效时，当系统检测出抱闸制动力失效。	轿厢溜车，此时直接报故障并保存故障记录，防止开闸蠕动期间应急电源电压过低，造成其他不可预知危险。	B
Er43	有安全电路板的安全保护功能使能生效，电梯在再平层运行时走出门区导致门联锁断开，报门区丢失故障，不掉电不恢复。	有安全电路板的安全保护功能使能生效，电梯在再平层运行时走出门区导致门联锁断开，报门区丢失故障，不掉电不恢复，提醒维保人员及时解决门区丢失的问题，防止门区丢失同时抱闸制动力失效，轿厢蠕动时门区丢失，容易导致轿厢蠕动出安全门区范围。	B
Er44	轿厢产生异意外溜车保护疏散乘客期间，上限位信号抖动。	启用有安全电路板的溜车保护，电梯轿厢在检出抱闸失效后开门蠕动上行期间上限位信号异常抖动，系统报上限位故障导致安全保护机制失效，系统发生该故障后锁存，不掉电不恢复。	B
Er45	轿厢产生异意外溜车保护疏散乘客期间，下限位信号抖动。	启用有安全电路板的溜车保护，电梯轿厢在检出抱闸失效后开门蠕动下行期间下限位信号异常抖动，系统报上限位故障导致安全保护机制失效，系统发生该故障后锁存，不掉电不恢复。	B
Er46	轿厢产生异意外溜车保护疏散乘客期间，上端站信号抖动。	启用有安全电路板的溜车保护，电梯轿厢在检出抱闸失效后开门蠕动上行期间上端站信号异常抖动，系统检出端站粘连故障而导致安全保护机制失效，系统发生该故障后锁存，不掉电不恢复。	B
Er47	轿厢产生异意外溜车保护疏散乘客期间，下端站信号抖动。	启用有安全电路板的溜车保护，电梯轿厢在检出抱闸失效后开门蠕动下行期间下端站信号异常抖动，系统检出端站粘连故障而导致安全保护机制失效，系统发生该故障后锁存，不掉电不恢复。	B
Er48	意外溜车保护参数设置错误。	启用溜车保护，但是未设置提前开门和再平层功能。	D
Er49	安全门区信号丢失。	启用溜车保护，但是在门区平层位置未检测到安全门区信号。	B

表 3.1 电梯系统故障列表（续）

故障代码	说明	处理方法	复位级别	
Er50*	电梯参数设置不当。	1. 检查 F4-00 参数哪些楼层被设置成了 OFF，不可停靠楼层，确认该楼层是否真的不可停靠，如果是可停靠的请设置成 ON； 2. 查看 F0-01 基站层是否设置成了 F4-00 中的不可停靠楼层，请设置成其他可停靠楼层； 3. 查看 F0-02 消防层是否设置成了 F4-00 中的不可停靠楼层，请设置成其他可停靠楼层； 4. 查看 F0-03 锁梯层是否设置成了 F4-00 中的不可停靠楼层，请设置成其他可停靠楼层； 5. 检查 F4-04 和 F4-05，是否某一层的前后门都设置成了 OFF，请按实际情况将该层站有门的一侧设置成 ON； 6. 查看 F1-25 并联和 F1-26 群控功能是否都设置成 1 了，不使用的设置成 0，或者都关掉设置成 0。	D	
		子码		故障子码解释
		1		并联群控不可以同时设置
		2		群控和贯通门不可以同时设置
		3		待梯层不可以设置不停层
		4		消防层不可以设置不停层
		5		锁梯层不可以设置不停层
		6		可停靠层站不能设置前后门都不开门
		7		驱动程序不支持单侧制动力检测
8	制动器监测功能不可以取消			
Er51	驱动模块过温保护。	电梯运行时，驱动侧功率模块产生过温保护。电梯就近停靠疏散乘客。	D	
Er52	上、下门区信号反接。	电梯上下门区信号接线颠倒。对调上、下门区信号接线。	C	
Er53	消防电梯，一体机与绝对值编码操纵盘 CAN 通讯失败。	请检查 CAN 通讯连接，或者是否未安装特殊的绝对值编码操纵盘，消防电梯程序特殊，无法关掉绝对值校验功能。	D	
Er54	消防电梯： 一体机楼层计数和绝对值编码操纵盘的编码楼层比对不相等（错层）。 非消防电梯： 手动门挡光幕减速停车故障。	1. 消防电梯：请将电梯检修运行至下限位，重新做一次井道自学习，然后恢复自动运行，如果还出现，说明有编码磁豆消磁或者编码开关动作异常，请在轿顶慢车逐层检查楼层编码； 2. 非消防电梯：电梯运行过程中光幕信号动作，检查光幕信号是否正常。	B	
Er55	消防电梯，一体机绝对值编码操纵盘编码自检异常（编码楼层计数超过总楼层）。	绝对值楼层编码混乱，可能是因为双稳态开关有经过磁豆未动作的问题或者磁豆消磁，请在轿顶逐层检查楼层编码。	B	
Er56	关门限位异常故障。	1. F4-06-16 = ON，或者旁路状态下，门锁闭合，关门限位一直无效； 2. 自动状态，电梯处于平层位置，或者检修状态，门锁打开，关门限位一直有效； 3. 请检查关门限位信号以及轿厢信号是否正常。	D	
Er57	CAN 通讯异常故障。	模块化系统轿顶通讯丢失或者 F4-06-22= ON，底坑检修板通讯丢失，检查轿顶电脑板和底坑检修板是否正常工作。	C/D	
Er58	抱闸反馈开关 X15 信号异常。	1. 检查 X15 抱闸微动开关反馈接线； 2. F3-00-15 输入类型。	A	
Er59	抱闸反馈开关 X19 信号异常。	检查 X19 抱闸微动开关反馈接线或者 F3-00-19 输入类型。	A	
Er60	UCMP 故障。	1. UCMP 测试过程中或者再平层运行过程中电梯开着门移动出安全门区会报故障； 2. 需称职人员到现场手动复位，检修同时按住慢上慢下 5s 种复位。	A	
		子码		故障子码解释
		1		UCMP 保护故障
		2		使用 X24 作为异步机 UCMP 保护检测，X24 信号动作

表 3.1 电梯系统故障列表（续）

故障代码	说明	处理方法	复位级别	
Er62	不使用 X31 作为轿门检测时 X31 有效，或省门联锁接触器时 X14 有效。	厅门轿厢门分开检测异常，检查 F4-06-12=OFF 时，X31 是否输入有效；检查 F4-06-13=ON 时，X14 是否输入有效。	D	
Er64	ARD 溜车零速超时。	强驱式电梯，ARD 溜车自救运行时，系统开闸后超过 2 秒电梯未移动。请检查轿厢或抱闸是否卡住。 非强驱式电梯，请检查是否误启用 F4-07-00 特殊功能。	C	
Er65	ARD 溜车超速。	强驱式电梯，ARD 溜车自救运行时，溜车速度超过 0.3m/s。请检查封星接触器是否正常，或检查编码器反馈是否正常。	C	
Er66	ARD 溜车运行超时。	强驱式电梯，ARD 溜车自救运行，时长超过 150s，没有找到平层位置，请检查平层信号是否正常。	C	
Er86	上端站有效但上次端站无效（端站开关在轿顶，所以次端站必须要可靠）。	电梯梯速大于等于 2m/s 或者 F4-06-24 使用二级端站使能后，一体机检测端站和次端站的动作时序。	B	
Er87	下端站有效但下次端站无效（端站开关在轿顶，所以次端站必须要可靠）。	电梯梯速大于等于 2m/s 或者 F4-06-24 使用二级端站使能后，一体机检测端站和次端站的动作时序。	B	
Er88	端站缺失，顶层门区，但上端站未动作。	对于省上下限位的系统，端站信号用于和门区信号组合判定是否运行超限位，因此顶层停靠后如果没检测到上端站报故障，请检查上端站开关。	C	
Er89	端站缺失，底层门区，但下端站未动作。	对于省上下限位的系统，端站信号用于和门区信号组合判定是否运行超限位，因此底层停靠后如果没检测到下端站报故障，请检查下端站开关。	C	
Er90	检修旁路运行时，开关门到位信号同时有效。	检修旁路运行时，系统检测关门到位开关，如果发现开关门到位信号同时有效，说明用户没有接线把输入类型取反了，报故障提示用户接线，否则无法确认轿厢门是否正确闭合。	C	
Er91	门锁回路旁路运行信号检出故障。	恢复自动运行但是旁路开关未断开，旁路检测点 X6 有效，检查旁路板插件是否未恢复或者检测 X6 输入类型。	C/D	
Er92*	门锁短接故障，厅门或者轿厢门回路存在封线。	请检查相关回路，移除短接线。	C	
	子码	故障子码解释		
	1	门锁短接检测期间，X22 没有反馈信号，SJT-ZPC-V2A 电路板动作异常		
	2	门锁短接检测期间，封门锁信号异常，X30 没有有效接通		
	3	门锁短接检测期间，开前门后，前轿门锁检测信号 X31 信号异常有效		
	4	门锁短接检测期间，开前门后，前轿门关门限位信号依然有效		
	5	门锁短接检测期间，开后门后，后轿门关门限位信号依然有效		
	6	门锁短接检测期间，开后门后，后层门检测信号 X32 异常有效		
	7	贯通门，F4-06-04 错误的设置为 OFF		
8	开门限位异常，厅门锁和轿门还未完全打开开门限位提前有效			
Er93*	安全电路板动作异常，门锁短接检测功能无法正常使用。	1.检查 SJT-ZPC 安全电路板接线是否有错误； 2.正确设置参数 F3-00-22=ON，F3-00-23=ON； 3.电梯在平层位置，安全电路板使用的安全门区感应器信号应该有效，安全继电器动作，主板上的 X23 输入指示灯应该点亮，如果安全门区用平层感应器或者继电器未动作，检查传感器相关线路，如果继电器动作，X23 指示灯不亮，检查安全电路板和主板连接线； 4.电梯在平层位置，X23 有效，主板 Y0 输出后，安全电路板会动作，主板 X22 输入指示灯会点亮，如果 Y0 输出后，安全电路板不动作（X22 不亮）或者 Y0 没输出，安全电路板动作了（X22 亮了），说明安全电路板控制线接错了； 5.电梯不在平层位置，X23 应该无效，如果有效了，检查安全门区信号及 X23 反馈信号接线是否有错误。	C	
		子码		故障子码解释
		1		电梯离开平层位置后，安全门区检测信号 X23 依然有效
		2		Y0 未输出，安全电路板反馈信号 X22 异常有效
		3		Y0 输出，安全电路板反馈信号 X22 一致无效
		4		电梯在平层位置，安全门区检测信号 X23 无效

表 3.1 电梯系统故障列表（续）

故障代码	说明	处理方法	复位级别
Er94	S 曲线 pb 斜率参数设置不合理，换速距离过大，单层运行可能无法停靠，跃层停靠。	1.请修改曲线 pb 参数； 2.增大 F1-10 和 F1-11 的值，不要超过 0.7； 3.增大 F1-12~F1-15 的值，不要超过 0.7。	D
Er95	单次起车运行时运行接触器吸合后门连锁回路抖动超过 20 次以上，门锁回路异常。	请检测门锁回路，可能存在虚连情况。	B
Er96	操纵盘外呼板通讯协议绑定，与一体机不一致，不能正常内选和外呼。	请联系厂家。	D
Er97	最小曲线的换速距离小于门区隔磁板的长度，当单层运行时可能造成无法停靠。	1.增大 F1-06 最小单层运行速度值； 2.适当增加 F1-10~F1-11 值（微调）。	D
Er98	驱动侧程序锁定。	程序升级后未解锁。请返厂或联系售后。	D
Er99	逻辑侧程序锁定。	程序升级后未解锁。请返厂或联系售后。	D

注：1.电梯故障解除条件

复位级别	故障解除条件
A	1.检修状态下，同时按住慢上与慢下 5s 复位。（需专业人员到现场手动操作复位）
B、C、D	2.控制系统下电，再重新上电
C、D	3.控制系统进入检修状态
D	4.控制系统可自动复位故障

2.故障记录中增加细分子码：C0，其中 C0 是 0 的故障没有子码，C0 是非零的故障有子码（表 3.1 中带*的故障）。

3.发生故障时默认显示故障号，不显示子码，故障循环显示期间，按下“UP”键，显示对应故障的子码，按“ESC”退出子码显示。例：故障 Er2，子码 5，故障时显示 E-02，按“UP”键，显示 E02.5，按“ESC”退出。

四、驱动故障列表

驱动故障列表

故障代码	显示	名称及内容	故障原因	解决方法
DF1	UV	欠压 主回路直流母线电压低于欠压保护设定值(400V级, 母线欠压保护值约DC380V; 200V级, 母线欠压保护值约DC220V)。	输入电源缺相, 瞬时停电; 输入电源的电压波动过大; 输入电源的接线端子松动; 浪涌电阻未脱开; 低压备用电源应急运行, X18信号无效。	1.上电后报UV故障: 检查输入电源电压; 检查输入电源接线端子; 检查主板与电源板的接线件。 2.空载上行正常, 下行报故障: 检查浪涌电阻状态。 3.应急时报故障: 检测主板X18信号线是否正常。 4.系统掉电后报UV故障: 每次掉电均记录UV故障, 正常。
DF2	OV	过压 主回路直流母线电压高于过压保护设定值(400V级, 母线过压保护值约DC760V; 200V级, 母线过压保护值约DC410V)。	输入电源电压过高; 制动异常或无外接制动电阻或制动电阻阻值失配; 减速曲线过急。	检查输入电源; 检查制动电阻接线; 检测制动电阻阻值; 延缓减速曲线。
DF3	OH	散热片或驱动模块过温 检测到模块温度高于预设值且持续一段时间报故障; 检测到模块温度低于零度且持续一段时间报故障。	环境温度过高; 周围有发热体; 冷却风扇故障; 当前温度低于零度; 主板与电源板连线不良。	降低环境温度; 移开周围发热体; 检查冷却风扇接线及风道; 将FX-21(负温度报警使能)关闭; 检测主板与电源的接插件。
DF4	IF	IPM故障 检测到驱动模块发生严重短路故障, 系统自动触发硬件过流保护, 需先排查外围短路故障, 且不可直接重试。	IPM过流或短路; IPM过温; IPM控制电源异常(欠压); 电机线粘连或对地短接; 封星接触器触点动作异常。	检查输出是否短路; 检查电机是否短路; 否则请与厂家联系; 检测封星接触器触点动作状态是否正常。
DF5	OC	过流 控制器相电流瞬时值超过了过流检出值且持续时间超过规定时限。	输出短路(线间短路、电机短路); 负载过大; 曲线过急; 编码器信号连接不良; 电机参数和编码器参数设置不正确; 1.同步主机原点值不正确; 2.异步主机滑差频率过大; 3.主机极数设置不正确; 4.编码器线数设置不正确; 5.PI调节器参数设置不正确。	检查输出及电机是否短路; 检查负载是否与一体机功率匹配; 检查曲线是否过急, 过急改缓; 检查编码器信号是否连接正常; 检查电机参数或编码器参数设置是否正确; 1.检查同步主机编码器原点值是否正确; 2.检查异步电机滑差频率是否正确; 3.检查电机极数是否正确; 4.检查编码器线数是否正确; 5.检查PI调节器参数是否不正确。
DF6	CF	CPU故障 控制器工作异常。	电磁干扰过强。	请与厂家联系。
DF7	OS	超速 电机速度反馈超过最大速度限制值且持续时间超过规定时间。	最大速度限制值及其持续时间值设置不当; 速度超调过大; 编码器反馈不良; 电机和编码器参数设置不正确。	检查最大速度限制值及其持续时间参数设置; 检查速度环P、I参数; 检查编码器; 检测电机和编码器设置参数。

驱动故障列表（续）

故障代码	显示	名称及内容	故障原因	解决方法
DF8	OE	速度超差 速度偏差过大，速度超过偏差设定值[F9-03]且持续时间超过规定时间。	编码器不良； 电机抱闸动作异常； 电机和编码器参数设置不正确； 电机线序和编码器线序不对应； 负载过大； 曲线过急； 偏差值及其规定时间设置不当。	检查编码器； 检查电机抱闸开合状态； 检查电机和编码器参数； 调换电机线序或调换编码器 A+, A- 或 B+, B- 信号线； 检查机械系统，减轻负载； 减缓曲线； 调整其参数设置。
DF9	PGO	PG 断线 运行时未收到编码器信号且超过规定时间； PG 卡设置类型与实际 PG 卡类型不符； PG 卡类型无法识别。	PG 卡类型设置错误； 编码器接线断开、松动或接线错误； 编码器损坏； PG 卡损坏或接线松； 电机抱闸未打开。	检查 F8-02 设置类型与所使用的 PG 卡是否一致； 检查编码器连接通路； 检查 PG 卡与主板连接； 检查电机抱闸是否正常开合； 低版本程序需要进入驱动故障记录检查 E2, E3 的故障码； 增量编码器： 1. E3=35, 编码器无速度反馈； 2. E2=16, 编码器 U, V, W 异常。 正余弦编码器： 1. E3=35, 编码器无反馈速度； 2. E3=29, 31, 36, 主板与 SPG 卡通讯异常； 3. E3=28 或 34, SPG 卡 CD 信号异常； 4. E3=32 或 33, SPG 卡 A, B, C, D 信号相似度异常。 新版本程序，相应故障可查看 DF18, DF19, DF20。
DF10	FF	闪存错误 保存参数时，数据错误。	板载数据存储器工作异常。	请与厂家联系。
DF11	BF	基极封锁错误 系统检测到基极封锁有效时，接收到电机运行指令，不满足运行条件。	外部基极封锁接线错误； 基极封锁电平类型设置错误。	检查基极封锁端子接线； 更改基极封锁电平类型设置。
DF12	OL	过载 电机过载：电机电流超过电机额定值 150% 且持续 60S 或超过 200% 且持续 10S。 控制器过载： 电机电流超过驱动器额定值 150% 且持续 60S 或超过 200% 且持续 10S。	负载过大； 控制器容量过小； 电机容量不足。	减小负载； 更换适宜容量控制器； 更换适宜功率的主机或适当提高 F5-08[额定电流]数值，提高电机过载功能。
DF13	MC	控制器主回路 MC(接触器)动作不良 给出吸合命令，在规定时间内未吸合。	主回路 MC 的接线不良或损坏； FX-23[浪涌反馈类型]设置出错； 底壳电源板驱动电源异常。	尝试断开再接通控制器电源； 如连续出现此保护，则与厂家联系或更换控制器； 修改 FX-23[浪涌反馈类型]状态 系统掉电，重新上电，查看故障是否重复。
DF14	BR	制动故障 系统检测到母线电压达到制动范围时，制动管持续打开，超过预设超时时间。	制动 IGBT 损坏或制动电阻缺损； 主板和电源板连接不良。	检查制动电阻及其接线或更换控制器； 检查主板和电源板连接件。

驱动故障列表（续）

故障代码	显示	名称及内容	故障原因	解决方法
DF15	OF	输出缺相 系统检测到输出开路或缺相后，不满足电机控制条件。	输出断线，输出端子松动； 电机绕组断线； 系统检测过于灵敏，造成误检出。	检查输出线及其端子，检查电机绕组是否断线； 通过设置 FD-21.BIT2 为 1，来取消输出缺相检测。
DF16	SCF	停车时输出电流未阻断 系统执行停车指令后，检测到输出电流不为零且持续预设时间。	电梯控制柜工作异常； 驱动控制器损坏。	检查电梯控制柜接线； 更换驱动控制器。
DF17	SRF	停车时溜车故障 系统执行停车指令后，检测到编码器反馈速度不为零。	抱闸力不足或编码器松动及受干扰。	调整抱闸，紧固编码器，消除或阻断干扰。
DF18	UF	增量编码器： 编码器 U 相信号缺失 正余弦编码器： SPG 卡 C, D 信号异常	编码器接线错误或损坏； PG 卡元器件工作不良 PG 卡类型设置出错。	检查编码器及其接线； 检测 PG 卡或更换 PG 卡； 正确设置 PG 卡类型。
DF19	VF	增量编码器： 编码器 V 相信号缺失 正余弦编码器： SPG 卡 A, B, C, D 信号相似度异常	编码器接线错误或损坏； PG 卡元器件工作不良； PG 卡类型设置出错。	检查编码器及其接线； 检测 PG 卡或更换 PG 卡； 正确设置 PG 卡类型。
DF20	WF	增量编码器： 编码器 W 相信号缺失 正余弦编码器： SPG 卡与主板通讯异常	PG 卡和主板连接不良； PG 卡类型设置出错； 编码器接线错误或损坏。	检查 PG 卡与主板连接是否紧固； 正确设置 PG 卡类型； 检查编码器及其接线。
DF21	DF	参数设置错误 系统检测到电流额定电流或电机空载电流或电机滑差频率，电机极对数，编码器线数设置异常。	参数设置错误，重点排查电机额定电流，电机空载电流，电机极对数，电机滑差频率，编码器线数等。	检查相关设置参数。
DF22	SDF	内部自检错误 系统检测到不可归类到常规故障号的故障类型。	厂家内部错误。	请与厂家联系。
DF23	150	电流采集传感器异常 电梯启动时，系统检测到电流传感器电流瞬时值不在零点附近。	主板和驱动电源连接不良； 电流传感器硬件故障。	检测主板和驱动电源板连线； 请与厂家联系。
DF24	151	零速状态超时 系统检测到电梯控制器一直给定零速状态且超过零速超时时间。	电梯控制器速度给定异常。	检查检修速度或额定梯速设置是否合理。
DF25	152	主板内基极封锁故障 驱动控制器检测到系统有基极封锁信号且无法进行故障复位。	主控板板内控制部件之间连线异常； 主控板与电源板连线异常。	检查主控板连线或更换主控板； 检查主板与电源板排线是否连接正常。
DF26	153	负载补偿时序异常 带称重装置补偿启动时，系统检测到电机转动。	电机抱闸力不足或提前开闸时间过短。	检测电机抱闸是否正常或系统提前开闸时间是否设置过短。
DF27	154	角度自学习失败 系统检测到带载角度自学习未能正常完成。	带载角度自学习中途因故障停止，未正确进行自学习。	排除角度自学习遇到的故障，重新进行角度自学习。 注：不可在带载角度自学习失败前提下，强行开车，存在飞车危险。
DF28	155	内部总线通讯异常 系统检测到主控板内部通讯存在异常。	主控板内部控制器之间连线异常； 电梯控制器命令给定异常； 主控板相关元件工作异常。	更换主板，或是否存在强电磁干扰或与厂家联系； 检查主板或更换主板，排除故障。
DF29	156	电机运行模式异常 速度来源选择 F9-01 与当前执行控制逻辑不匹配。	F9-01[速度来源选择]设置错误。	当电梯正常运行时，需要确认 F9-01=2。

驱动故障列表（续）

故障代码	显示	名称及内容	故障原因	解决方法
DF30	157	底壳功率识别异常 主控电脑板无法正确识别底壳配置信息。	主板与电源驱动板连接不良； 主板相关元件工作异常； 电源板相关元件工作不良。	检查主控板与驱动电源板之间的连线是否正常； 更换主板，排查故障； 更换电源板，排查故障。
DF31	158	底层驱动通讯异常 检测到板内底层驱动芯片通讯异常。	主控板部件之间连线异常。	检查是否存在强电磁干扰或与厂家联系； 更换主板，排查故障。
DF32	159	编码器 Z（或 R）信号异常 控制系统运行超过 2 圈，未检测到 Z 脉冲反馈； 控制系统监测 Z 脉冲存在扰动。	编码器 Z 脉冲断线； 编码器 Z 脉冲受到干扰； PG 卡相关元件工作异常； 主板相关元件工作异常。	检测编码器 Z 脉冲信号干扰或断线； 更换 PG 卡，排查故障； 更换主板，排查故障。
DF33	160	起车前，反馈速度异常 电梯在刚起车前，检测到此时编码器反馈速度超限。	编码器信号异常； 电机抱闸力不足或抱闸已打开。	检测编码器 A 与 B 信号是否正常； 检测电机抱闸。
DF34	161	系统在进行抱闸力侦测时，检测到编码器反馈位移值过大	抱闸力不足或抱闸已打开； 编码器反馈信号异常。	检测抱闸是否正常； 检测编码器信号是否正常。
DF35	162	安全保护时，电机蠕动位移过大 在系统进行安全保护状态时，检测到编码器反馈位移值过大。	抱闸力严重不足或抱闸已打开； 编码器反馈信号异常； 控制参数设置不合理。	检测抱闸是否正常； 检测编码器信号是否正常； 安全保护的相关参数设置不合理。
DF36	163	三相动力线输入缺相 系统运行过程中，检测到输入缺相； 系统运行过程中，检测到底壳驱动电源工作异常。	三相动力线缺相或三相相电压幅值过低； 查看故障记录是否存在 IF 故障，按照 IF 故障进行处理； 主板与电源板连线不良。	检测三相电源动力线是否缺相； 检测三相输出线是否发生短路； 检测主板和驱动电源板的连接线是否牢固； 使用单相电源时，设置 FD-21.BIT0=1，屏蔽输入缺相保护。
DF37	164	三相输出线短路 一体机三相输出线之间或相对地，相对 N 线存在短路故障。	三相输出线相间短路； 三相输出线相对地短路； 三相输出线相对 N 短路； 电机和控制器功率匹配失衡。	检测一体机三相输出线相间短路； 检测一体机三相输出线对地短路； 检测一体机三相输出线对 N 短路； 检测电机和控制器功率匹配是否正常，可通过 FD-21.BIT3=1，屏蔽该故障。 注：不建议屏蔽该保护功能，存在驱动模块烧毁的风险。
DF38	165	三相输出电流不平衡 系统检测三相输出电流和不在电流零区附近且超过预设时间。	三相输出线某一相对地或对 N 短路； 三相电流反馈通道存在异常。	检测一体机三相输出对 N 或对地短路故障； 检测电流传感器反馈通道。
DF39	166	输出电压饱和 系统运行过程中，检测到一体机输出电压已经饱和。	三相电源电压过低； 电机额定转数与实际转数不符； 异步电机滑差频率设置过低； 异步电机负载过大。	检测母线电压，排查电源； 检测电机额定转数是否与铭牌一致； 微调异步电机滑差频率； 检查电梯平衡系数。

五、制动电阻选型表

型号	适配电机功率 (kW)	制动电阻值 (Ω)			推荐电阻总功率 (W)	
		最小值	最大值	推荐值	同步	异步
400V 级 (电压范围 85%≤3Φ380V≤120%)						
U□4002-□□	2.2	90	200	100	600	500
U□4003-□□	3.7	70	110	80	1100	800
U□4005-□□	5.5	56	90	75	1600	1200
U□4007-□□	7.5	46	70	65	2200	1600
U□4011-□□	11	28	45	40	3500	2500
U□4015-□□	15	28	35	30	4500	3500
U□4018-□□	18.5	17	29	25	5500	4500
U□4022-□□	22	17	24	20	6500	5000
U□4030-□□	30	11	20	16	9000	7000
U□4037-□□	37	9	16	12	11000	9000
U□4045-□□	45	9	14	10	13500	10000
U□4055-□□	55	5	8	7	20000	18000
U□4075-□□	75	5	6	5	28000	25000
U□4090-□□	90	4.5	5	4.5	35000	30000
U□4110-□□	110	4	4.5	4	40000	36000
200V 级 (电压范围 85%≤3Φ220V≤120%)						
U□2002-□□	2.2	45	56	50	600	500
U□2003-□□	3.7	28	37	30	1100	800
U□2005-□□	5.5	20	27	24	1600	1200
U□2007-□□	7.5	15	21	20	2200	1600
U□2011-□□	11	10	14	12	3500	2500
U□2015-□□	15	8	11	10	4500	3500
U□2018-□□	18.5	7	9	8	5500	4500
U□2022-□□	22	5	8	8	6500	5000
U□2030-□□	30	5	7	7	9000	7000
U□2037-□□	37	4.5	6	5	11000	9000

Due to ongoing product modification, data subject to change without notice

本产品在进行改进的同时，资料可能有所变动，恕不另行通知。