

电梯调试指南

- 1 通电检查
- 2 电梯调试流程指南
- 3 单梯调试
- 4 群控
- 5 参数一览表
- 6 产品尺寸
- 7 错误码说明

本章节是针对电梯行业之应用操作指南。依照本章节内容操作，可以快速完成电梯的安装及调试运行，包含相关配线、参数设定。

以下各事项请使用者在操作本产品时特别留意



- ☑ 务必请先关闭电源后，再进行实施配线。
- ☑ 通电中，请勿拆卸外盖，避免有触电的危险。
- ☑ 端子 E[⊕]务必正确的接地。230V 系列采用第三种接地，460V 系列采用特种接地。



- ☑ 运转前，请先确定台达电梯一体机 IED 与电动机之间是否适用，可参考附录 A 规格表。
- ☑ 当台达电梯一体机 IED 运行中，切勿触碰散热片(座)及制动电阻，避免烫伤危险。
- ☑ 安装时请符合安装注意事项，未经认可的使用环境可能导致火灾、气爆、感电等事件。
- ☑ 当台达电梯一体机与电动机之间的配线过长时，对马达的层间绝缘可能产生破坏，请改用台达电梯一体机 IED 专用的交流马达，或与交流马达之间加装电抗器（请参考附录 B），避免造成交流马达因绝缘破坏而烧毁。
- ☑ 台达电梯一体机 IED 所安装之电源系统额定电压 230 系列机种不可高于 240V（460 系列机种不可高于 480V），电流不可超大于 5000A RMS（40HP(30kW)以上机种不可大于 10000A RMS）。

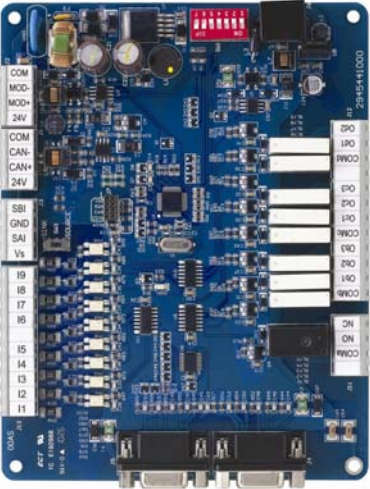
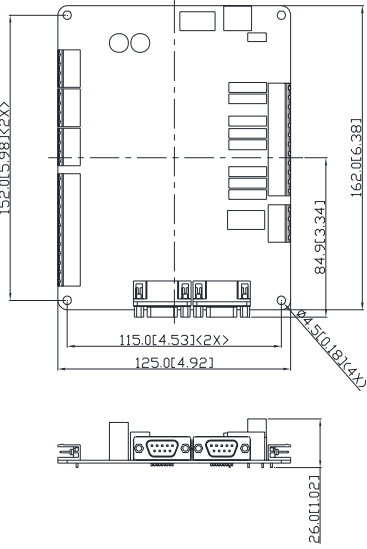
1 通电检查

通电前检查

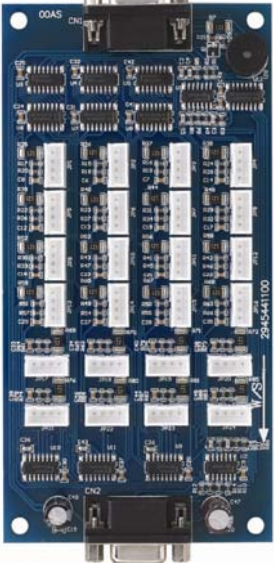
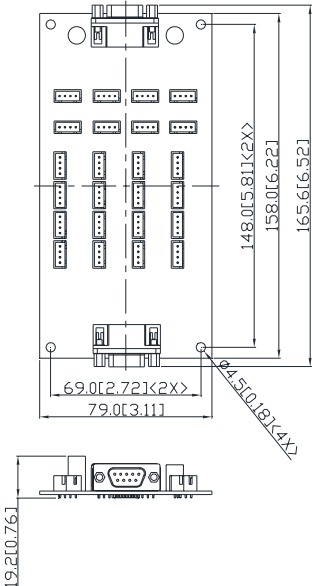
控制系统配线完毕后，需对配线进行检查：

1. 检查电气部分和机械部分是否正常，以确保安全。
2. 参照使用说明书及配线说明，检查各连接是否正确。调试时，建议两个人以上同时作业，出现异常情况，应立即拉断电源。
3. 检查器件型号是否匹配。安全回路导通且信号正常。门锁回路导通且信号正常。
4. 井道畅通，轿厢无人，并且具备适合电梯安全运行的条件。
5. 请确实检查输入电源及电机配线是否正确。避免误送电，造成台达一体机损毁。
6. 请检查控制柜、电机机体、轿厢接地线、厅门接地线是否安全接地，以确保人身安全。(注意：控制箱体与电机机体要一点接地。)
7. 控制柜对地短路检查：下列(a)~(e)项目中有短路现象，请排除后才通电。
 - (a) 输入电源线三相对地;
 - (b) 电机线三相对地;
 - (c) 通讯线对地;
 - (d) 编码器线对地;
8. 请确定下列项目须做可靠性接地：
 - (a) 控制柜接地;
 - (b) 电机接地;
 - (c) 轿箱接线地;
 - (d) 门机接地;
 - (e) 管线接地;
 - (f) 编码器屏蔽于控制柜接地;
 - (g) 编码器屏蔽于电机端接地;(注意：异步电机：编码器屏蔽于单端接地；同步电机：编码器屏蔽于需两端接地。)
9. 通讯线编码器线及电源线配线检查：
 - (a) 井道通讯线是双绞线且绞距<35mm;
 - (b) 轿箱通讯线是双绞线且绞距<35mm;
 - (c) 群控通讯线是双绞线且绞距<35mm; (仅群控电梯)
 - (d) 编码器线和电源线，请分开管线;
 - (e) 通讯线和电源线，请分开管线;
 - (f) 群控通讯线和电源线，请分开管线; (仅群控电梯)

配线产品表

<p>轿顶信号分线板 EA-CT01</p> 	<p>尺寸图 单位:mm[inch.]</p> 
--	--

端子项目	说明
I1~I9	多功能输入端子；前后开/关门极限信号；前后开/关门到位信号；前后门光幕信号
SAI/SBI/GND/Vs	模拟输入端子，连接称重信号输入
CAN+ / CAN-	CAN 通信
MOD+ / MOD-	Modbus 通信
J4 , J5	连接轿厢指令板
Ob1~Ob3-COMb Oc1~Oc3-COMc Od1~Od2-COMd NO-COMa/ NC-COMa	多功能继电器输出；开/关门信号 上/下行到站信号 轿厢风扇/照明控制

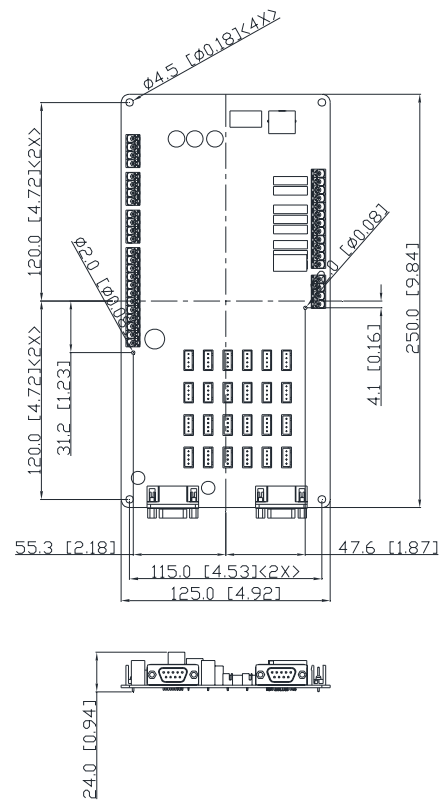
<p>轿厢指令板 EA-CP16</p> 	<p>尺寸图 单位:mm[inch.]</p> 
--	--

端子项目	说明
CN1	连接轿顶信号分线板
CN2	扩充插槽，超过 16 层时可扩充连接另一 EA-CP16 轿厢指令板
JP1~JP16	轿厢楼层按钮插件
JP17~JP24	开/关门输出；开门延时输出；直驶输出；司机运行输出；独立运行输出；消防员等输出

整合式轿厢信号指令板
尺寸图

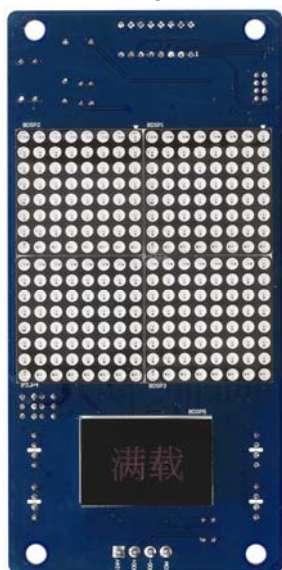
EA-CTP01

单位:mm[inch.]



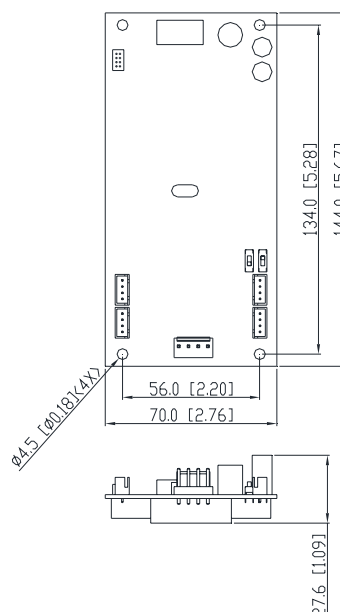
端子项目	说明
I1~I9	多功能输入端子 前后门开/关门到位信号；前后门光幕信号；
SAI/SBI GND/Vs	模拟输入端子，连接称重信号输入
CAN+ / CAN-	CAN 通信
MOD+ / MOD-	Modbus 通信
CN1	连接主轿厢指令板
CN2	连接从轿厢指令板
JP1~JP16	轿厢楼层按钮插件
JP17~JP24	开/关门输出；开门延时输出；直驶输出；司机运行输出；独立运行输出；消防员等输出
Ob1~Ob3-COMb Oc1~Oc3-COMc Od1~Od2-COMd NO-COMa/ NC-COMa	多功能继电器输出 开/关门信号；上/下行到站信号； 轿厢风扇/照明控制；

直/横式显示板
EA-FM02MH



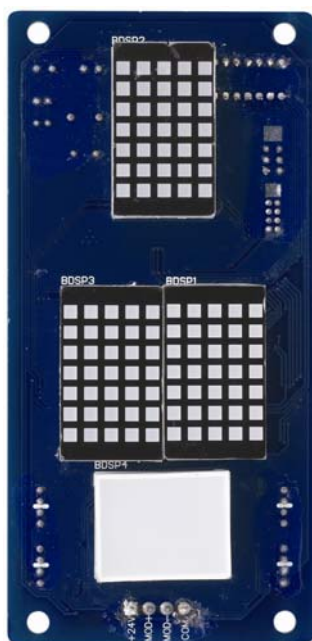
尺寸图

单位:mm[inch.]



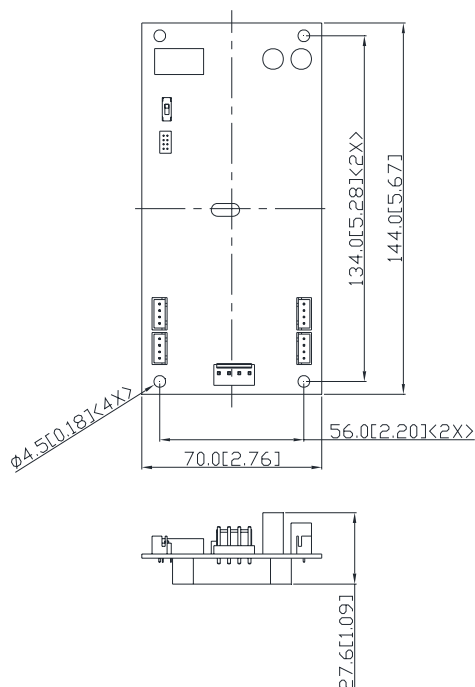
端子项目	说明
J1	Modbus 通讯及电源线端子，4PIN 接口， 2、3 脚为 Modbus 通信线引脚，1、4 脚为电源接线引脚
J2, J3	上、下行召唤按钮接口，2、3 脚为输入开关量接线引脚，1、4 脚用于按钮灯输出信号控制
J4	用于上行到站、下行到站灯输出信号控制
J5	消防/锁梯按钮接口，1、4 脚为消防按钮输入，2、3 脚用于锁梯输入

显示控制板
EA-FM02MV



尺寸图

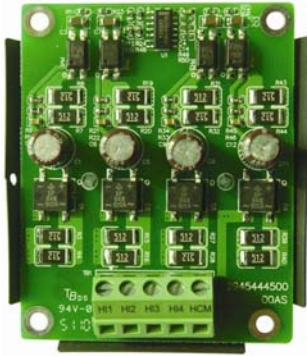
单位:mm[inch.]



端子项目	说明
J1	Modbus 通讯及电源线端子，4PIN 接口， 2、3 脚为 Modbus 通信线引脚，1、4 脚为电源接线引脚
J2, J3	上、下行召唤按钮接口，2、3 脚为输入开关量接线引脚，1、4 脚用于按钮灯输出信号控制
J4	消防按钮接口，2、3 脚为输入开关量接线引脚，1、4 脚用于按钮灯输出信号控制
J5	锁梯按钮接口，2、3 脚为输入开关量接线引脚，1、4 脚用于按钮灯输出信号控制

数字输入卡

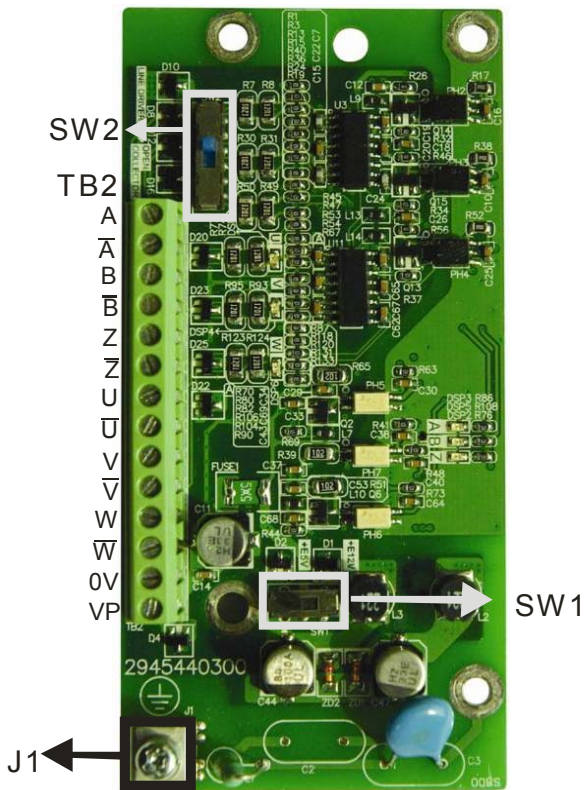
EMED-D411A110V



※ 此数字输入卡使用 110Vac 电源。

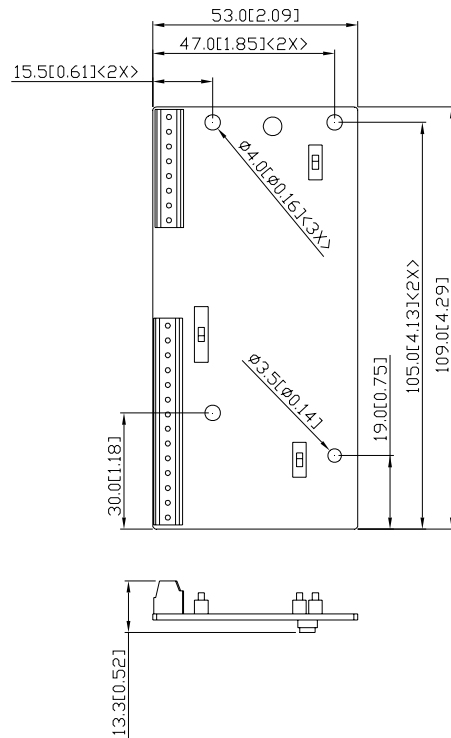
端子项目	说明
HCM	输位多功能输入端子 AC 电源共同点
HI1~HI4	输入电压: 100VAC~130VAC 输入频率: 47~63Hz

PG 回授卡
EMED-PGAB



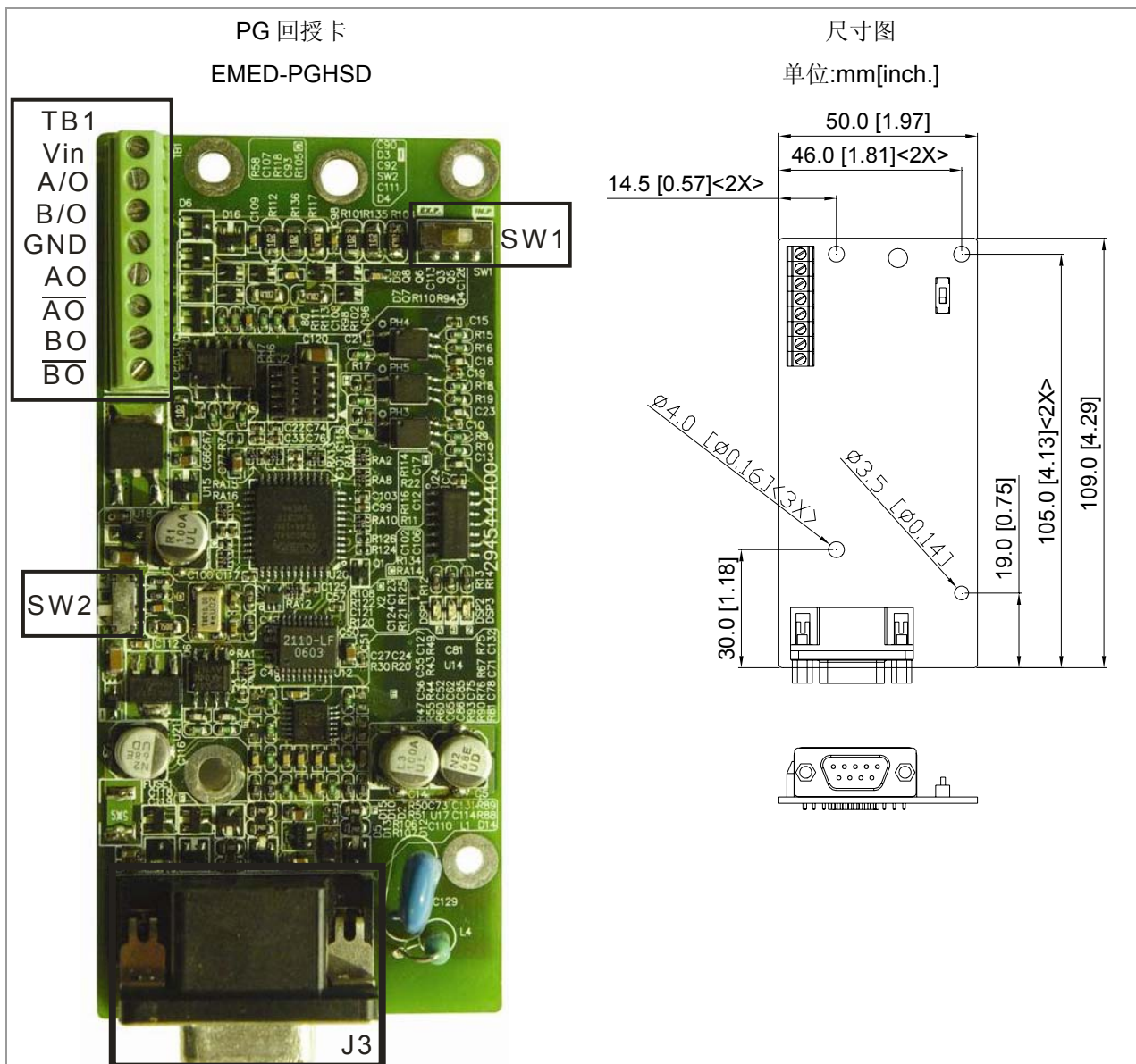
尺寸图

单位:mm[inch.]



※ 支持开集极, Line Driver, U V W 编码器信号

端子项目	说明
TB1	VP 编码器专用电源输出 输出电压: +5V/+12V (可由 SW1 决定+5V/+12V) 最高输出电流: 200mA
	0V 编码器专用电源共同点
	A, /A, B, /B, Z, /Z 编码器信号输入 线驱动输入(Line Driver)符合 RS422 标准 单端输入规格接收+12V 之开集极信号 (可由 SW2 决定) 最大输入频率: 100kHz
	U, /U, V, /V, W, /W 编码器差动绝对信号输入 最大输入频率: 50kHz
SW1	编码器 5V/12V 切换
SW2	输入 open collector/Line Driver 切换



※ 支援 Heidenhain ERN1387, EnDat2.1, HIPERFACE

端子项目		说明
TB1	Vin	输入电源(供调整推挽型脉波输出之电压幅值) 最大输入电压: 24VDC
	GND	输入电源/输出信号共同点
	A/O, B/O	推挽型脉波输出信号 最大输出电流: 20mA 最大输出频率: 100kHz
	AO, /AO, BO, /BO	差动型脉波输出信号 最大输出电流: 50mA 最大输出频率: 100kHz
D-SUB 9 接头 (J3)		编码器信号输入 支持 Heidenhain ERN1387 编码器 Heidenhain EnDat2.1 SICK HIPERFACE
SW1		输出 IN.P /EX.P 切换
SW2		编码器 5V/12V 切换

数字操作器

KPED-CE01

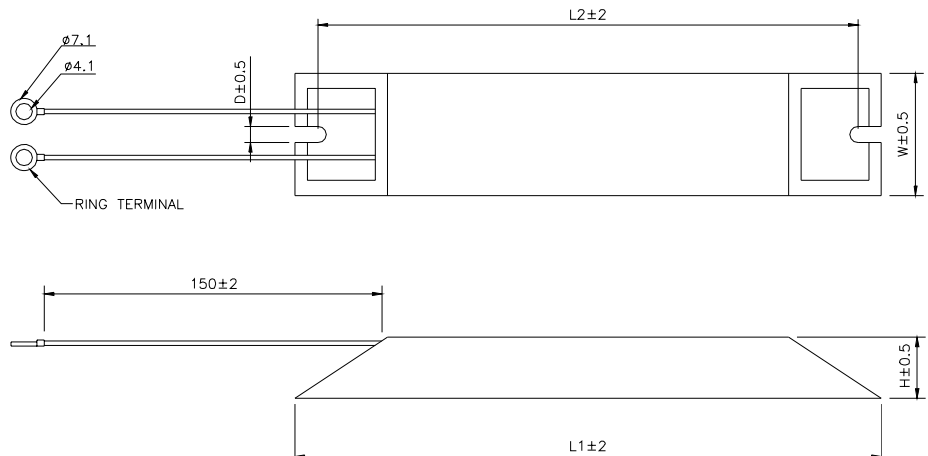
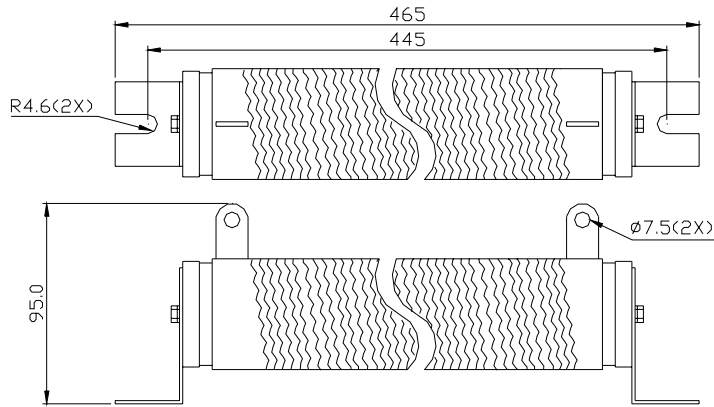


按键项目	说明
	状态显示区 UP: 上行 DN: 下行 D1: 安全信号 D2: 上平层信号 D3: 门锁信号 D4: 下平层信号
	平移键: 移动此键, 可修改数值
	错误重置键
	数值变更键: 设定值及参数变更使用
	显示画面选择键: 显示项目逐次变更, 以提供选择
	参数数据设定键: 用以读取、修改各项参数设定

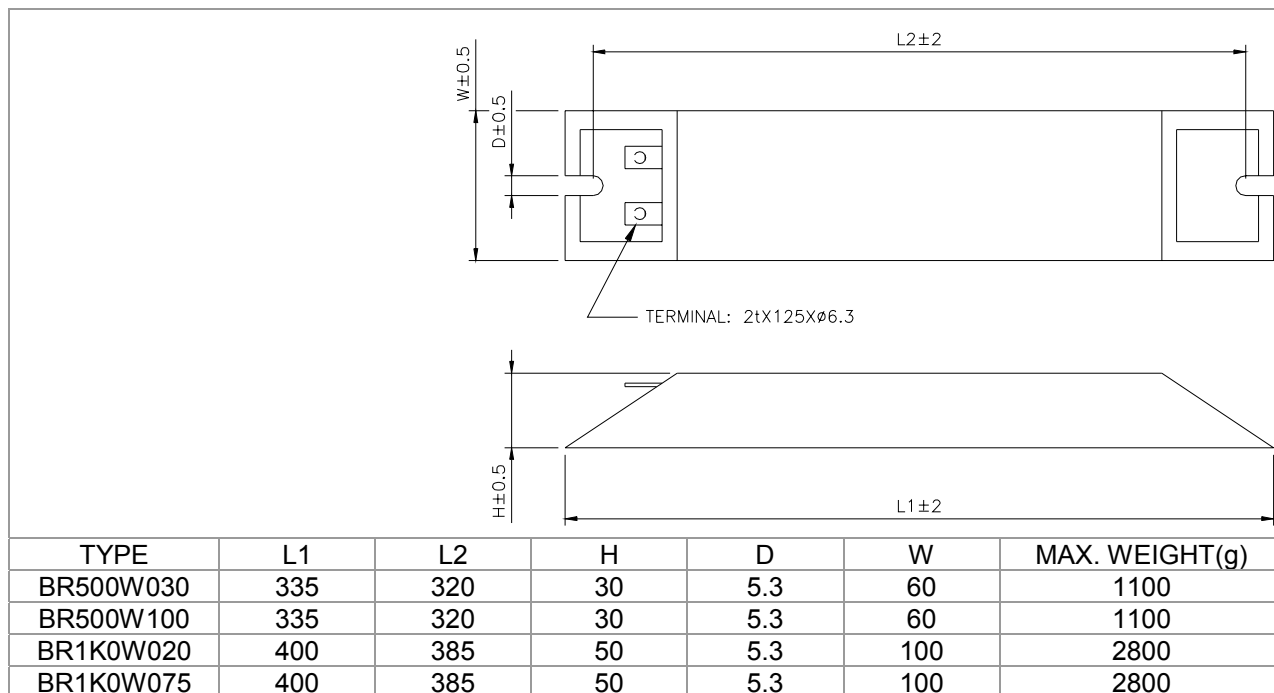
制动电阻

尺寸图 (单位:mm)

BR1K0W050;
BR1K2W008;
BR1K2W6P8;
BR1K5W005;
BR1K5W040;



TYPE	L1	L2	H	D	W	MAX. WEIGHT(g)
BR080W200	140	125	20	5.3	60	160
BR080W750	140	125	20	5.3	60	160
BR300W070	215	200	30	5.3	60	750
BR300W100	215	200	30	5.3	60	750
BR300W250	215	200	30	5.3	60	750
BR300W400	215	200	30	5.3	60	750
BR400W150	265	250	30	5.3	60	930
BR400W040	265	250	30	5.3	60	930



※ 制动电阻选型表

電壓	適用電機 型號	*125%制動能力/ 10%ED							**最大制動轉矩限制			
		***制動轉矩(kg-m)	制動單元		每 台變頻器 等效利 車電阻規格	1制動單元對應之制動電阻			制車電流(A)	最小電阻限 制(Ω)	最高制車電 流限制(A)	最大峰值 功率(kW)
			VFDB	用量		****料號	用量	用法				
230V	IED022A21A	1.5			300W 70Ω	BR300W070	1		5.4	38.0	10	3.8
	IED037A21A	2.5			400W 40Ω	BR400W040	1		9.5	19.0	20	7.6
	IED040A23A	2.5			400W 40Ω	BR400W040	1		9.5	19.0	20	7.6
	IED055A23A	3.7			1000W 20Ω	BR1K0W020	1		19	15.6	24	9.3
	IED075A23A	5.1			1500W 13Ω	BR1K5W013	1		29	11.5	33	12.5
	IED110A23A	7.5			1500W 13Ω	BR1K5W013	1		29	9.5	40	15.2
	IED150A23A	10.2			2000W 8.6Ω	BR1K0W4P3	2	2串聯	44	8.3	46	17.5
	IED185A23A	12.2			2400W 7.8Ω	BR1K2W3P9	2	2串聯	49	5.8	66	25.1
	IED220A23A	14.9			3000W 6.6Ω	BR1K5W3P3	2	2串聯	58	5.8	66	25.1
	IED300A23A	20.3	2015	2	4000W 5.1Ω	BR1K0W5P1	2	2串聯	75	4.8	80	30.4
IED370A23A	25.1	2022	2	4800W 3.9Ω	BR1K2W3P9	2	2串聯	97	3.2	120	45.6	
460V	IED040A43A	2.7			1000W 75Ω	BR1K0W075	1		10.2	54.3	14	10.6
	IED055A43A	3.7			1000W 75Ω	BR1K0W075	1		10.2	48.4	16	11.9
	IED075A43A	5.1			1500W 43Ω	BR1K5W043	1		17.6	39.4	19	14.7
	IED110A43A	7.5			1500W 43Ω	BR1K5W043	1		17.6	42.2	18	13.7
	IED150A43A	10.2			2000W 32Ω	BR1K0W016	2	2串聯	24	25.0	30	23.1
	IED185A43A	12.2			3000W 26Ω	BR1K5W013	2	2串聯	29	20.8	37	27.7
	IED220A43A	14.9			3000W 26Ω	BR1K5W013	2	2串聯	29	19.0	40	30.4
	IED300A43A	20.3			4000W 16Ω	BR1K0W016	4	2並聯2串聯	47.5	14.1	54	41.0
	IED370A43A	25.1	4045	1	4800W 15Ω	BR1K2W015	4	2並聯2串聯	50	12.7	60	45.6
	IED450A43A	30.5	4045	1	6000W 13Ω	BR1K5W013	4	2並聯2串聯	59	12.7	60	45.6
IED550A43A	37.2	4030	2	8000W 10.2Ω	BR1K0W5P1	4	4串聯	76	9.5	80	60.8	
IED750A43A	50.8	4045	2	9600W 7.5Ω	BR1K2W015	4	2並聯2串聯	100	6.3	120	91.2	

2 电梯调试流程指南

电梯调试流程

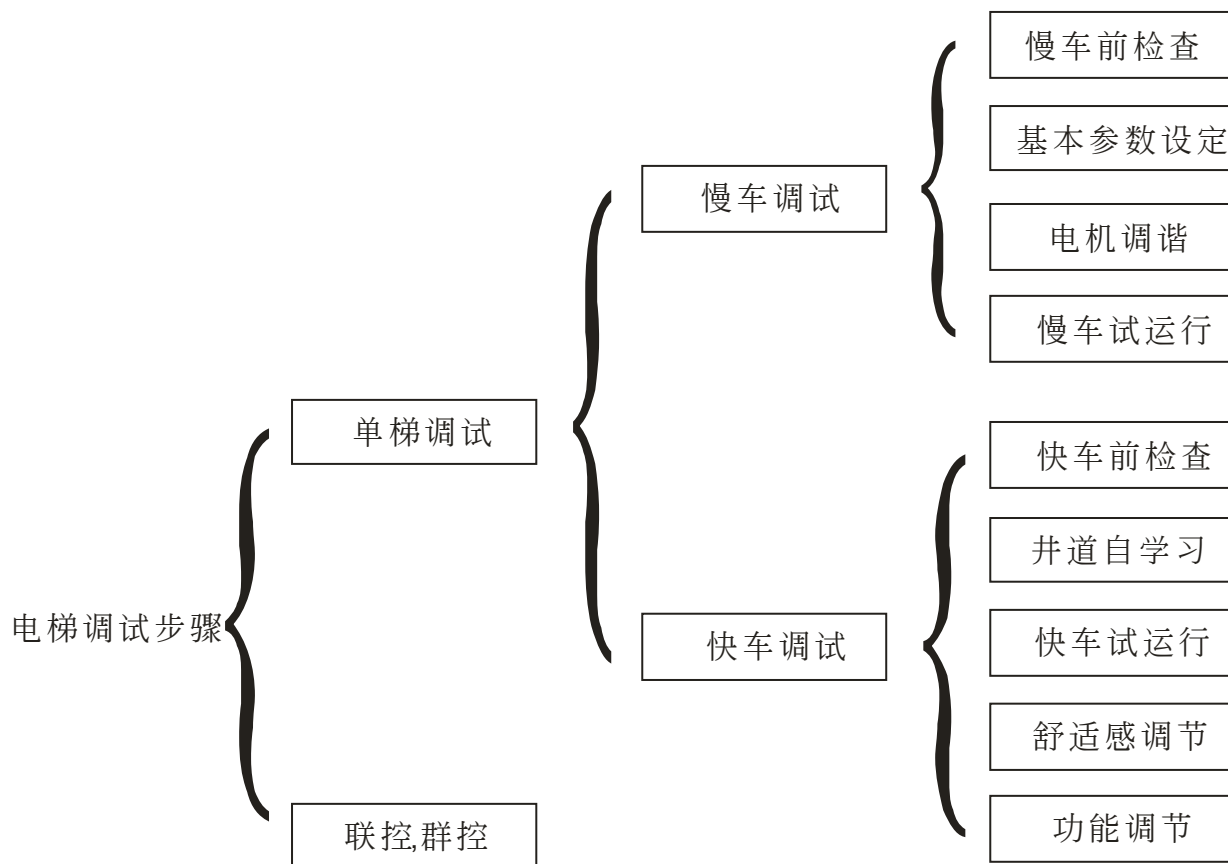


图 D1-1

慢车基本参数调适图

电梯基本/其他参数设定

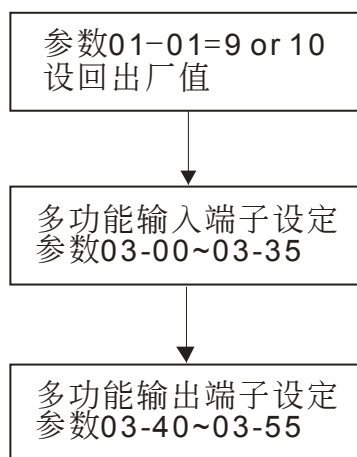
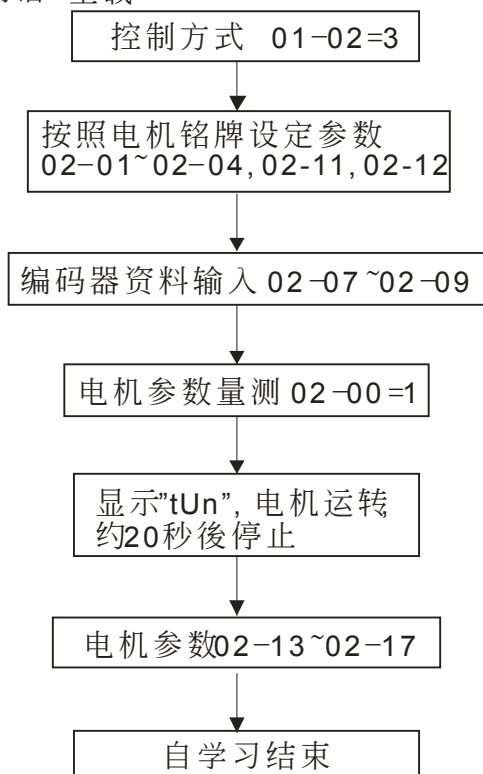


图 D1-2

电机调谐图

异步电机调谐 空载



带载

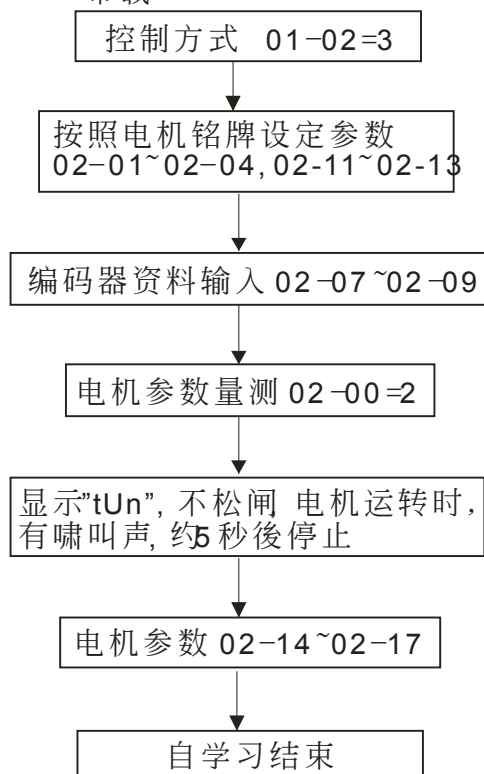
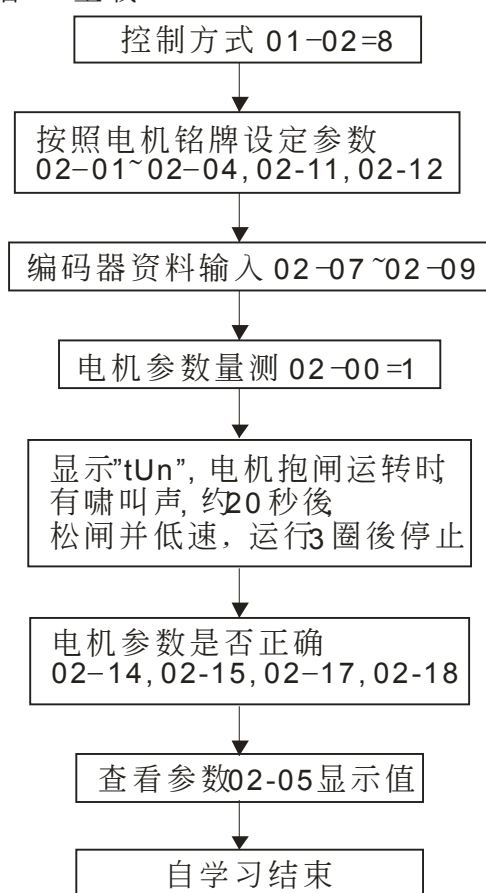


图 D1-3

同步电机调谐

空载



带载

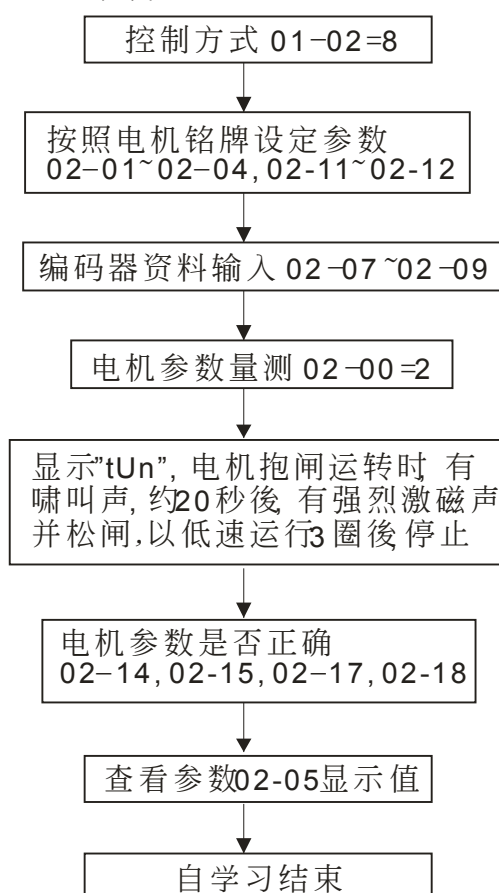
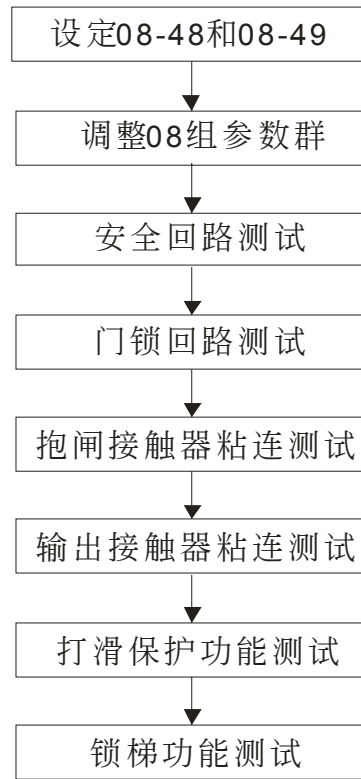


图 D1-4

快车调适图



图D1-5

配线图

总配线

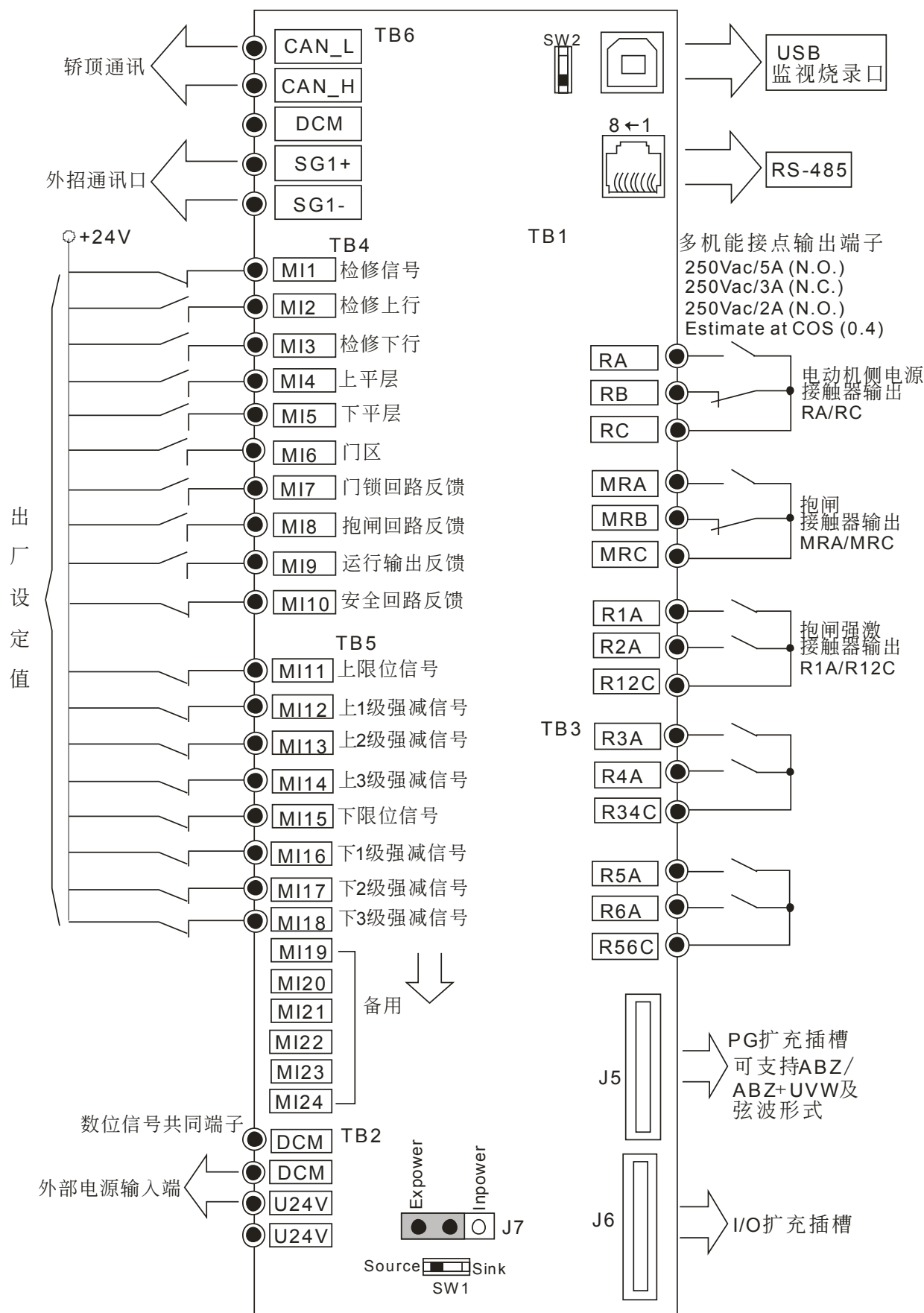
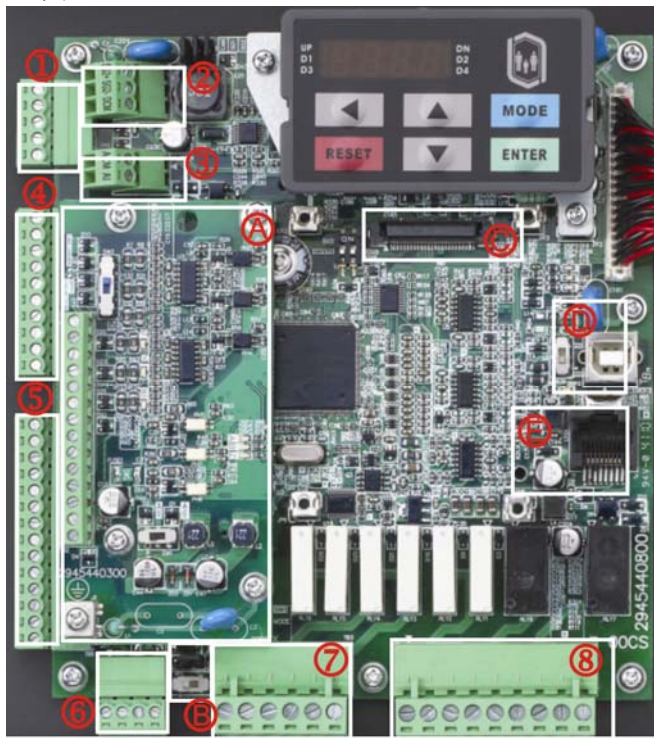
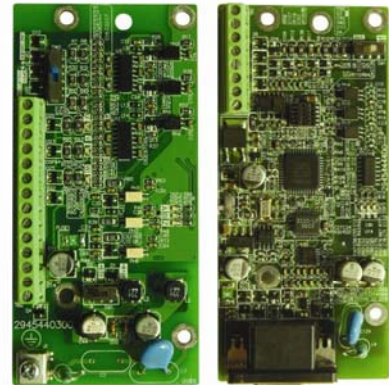


图 D1-6

控制板配置图一

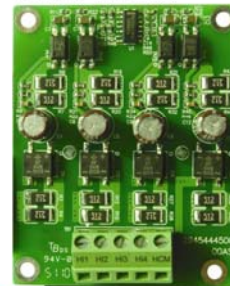


A PG回授卡 (J6)
EMED-PGAB EMED-PGHSD



B MI 驱动来源 Jumper (J7)
Switch (SW1) Sink/Source

C I/O扩展槽(J5)
EMED-D411A



① 串行通讯(TB6)
外接桥顶版CANBUS通讯 /外招MODBUS通讯
详细说明图 请参考图D1-8

② MODBUS通讯 (聯控功能專用) (TB7)

③ 模拟量输入(TB8)

④ MI1~MI10 输入端子 (功能可定义) (TB4)

⑤ MI11~MI24 输入端子 (功能可定义) (TB5)

⑥ 24V电源输入(TB2)

⑦ 继电器输出端子功能可定义(R3A/R4A/ R34C/R5A/R6A/R56C) (TB3)

⑧ 继电器输出端子功能可定义(RA/RB/ RC/MRA/MRB/MRC/R1A/R2A/R12C) (TB1)

D 编程口/上位机监控口
(USB连接埠)

E 手持操作器端口(RJ45)

图 D1-7

① 串行通讯(TB6)
外接轿顶版CANBUS通讯 / 外招MODBUS通讯

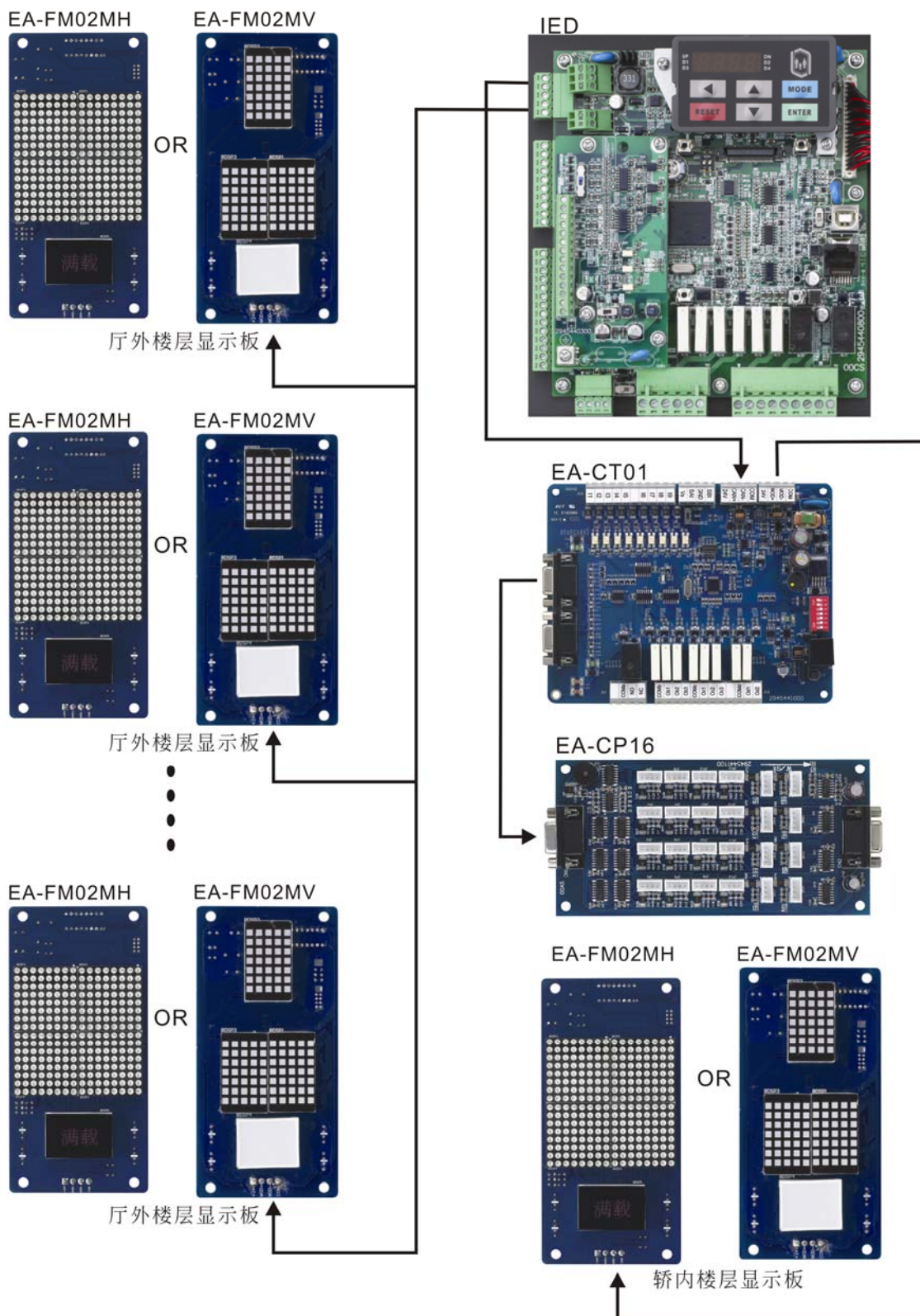


图 D1-8-1

① 串行通讯(TB6)
 外接轿顶版CANBUS通讯 /外招MODBUS通讯

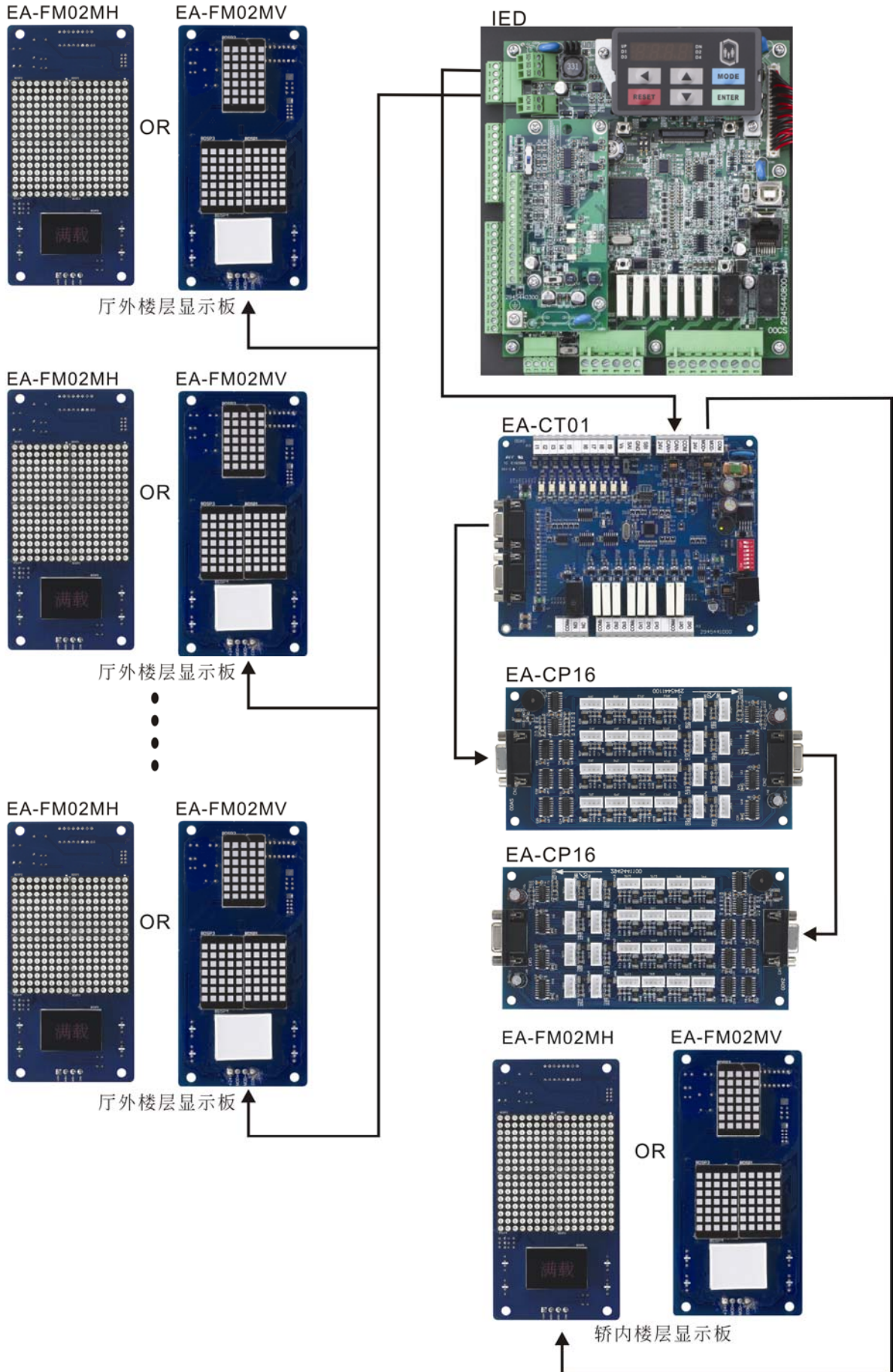


图 D1-8-2

EA-CTP01

- ① 串行通讯(TB6)
外接轿顶版CANBUS通讯 / 外招MODBUS通讯

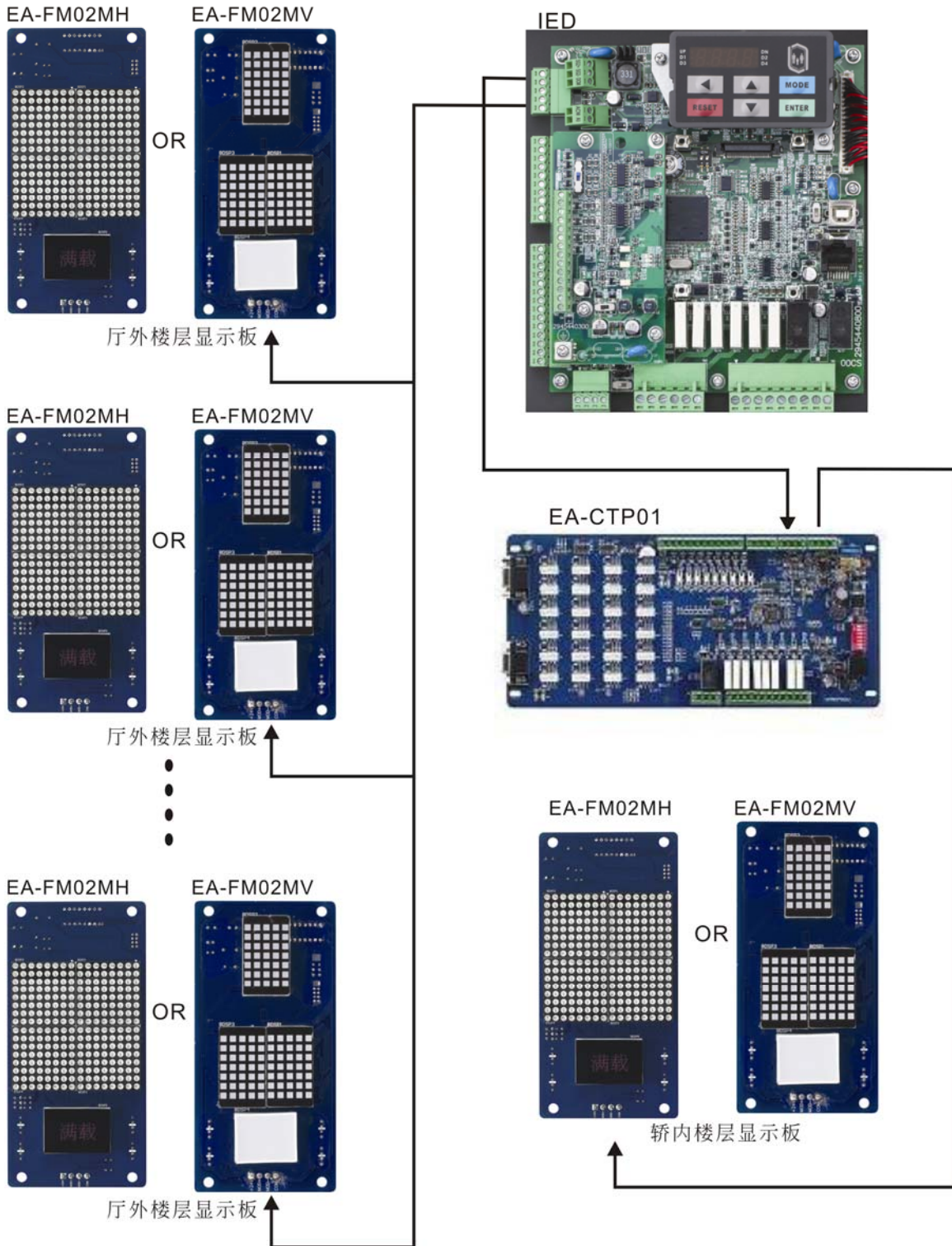


图 D1-8-3

控制板配置图二

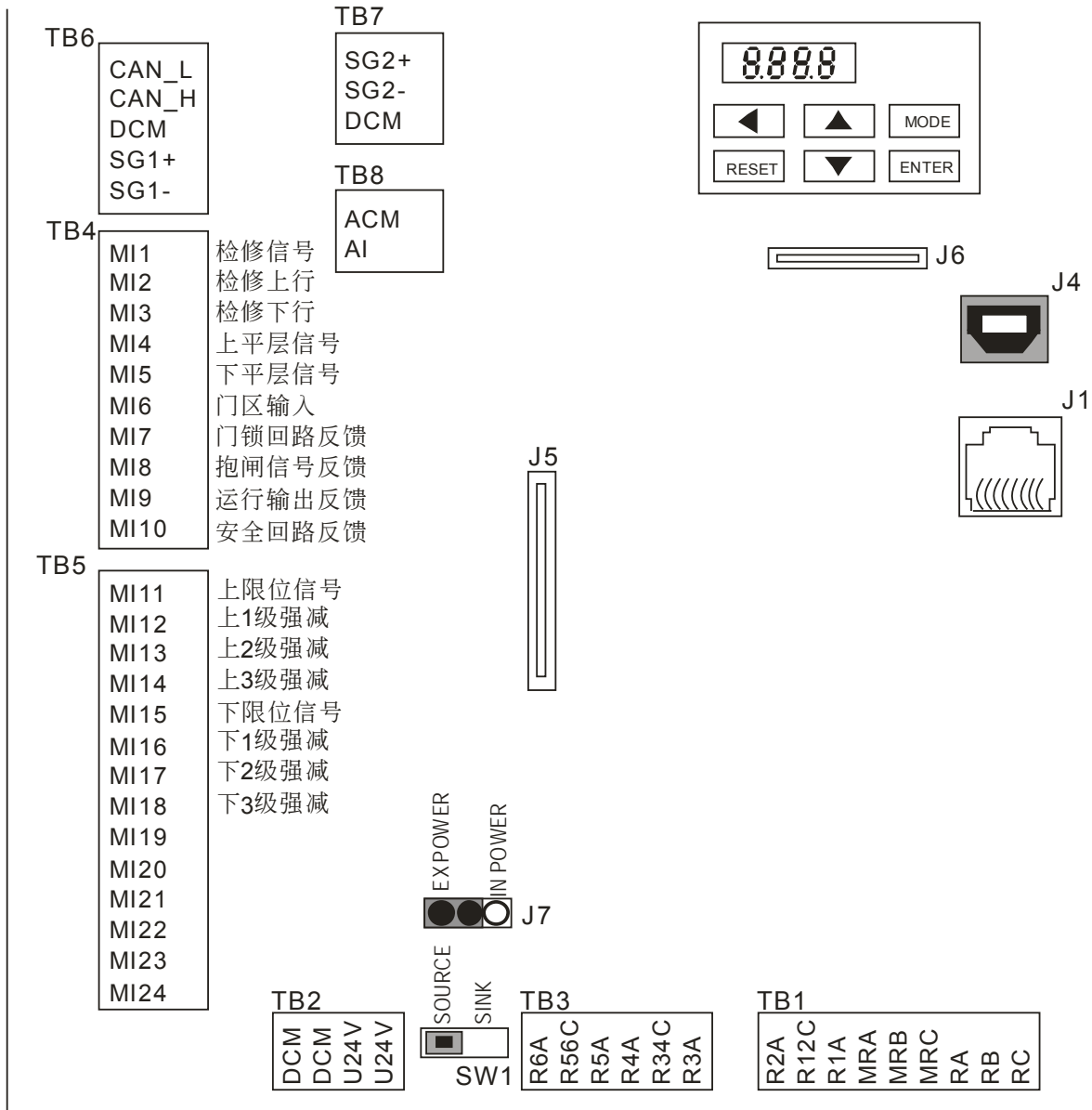


图 D1-9

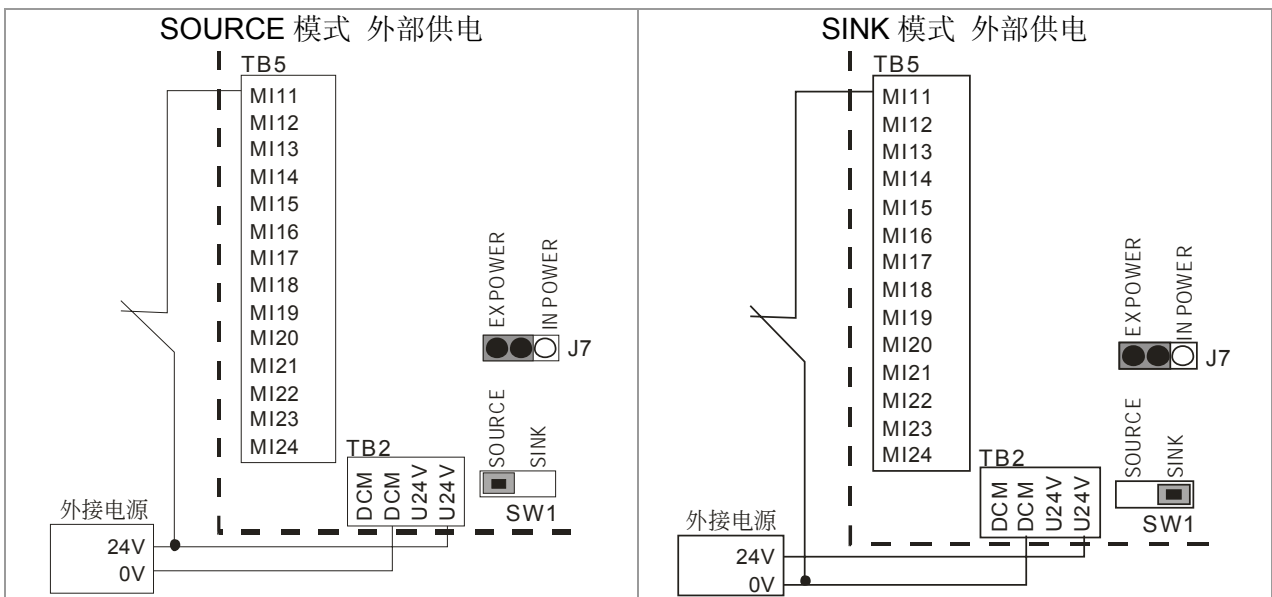
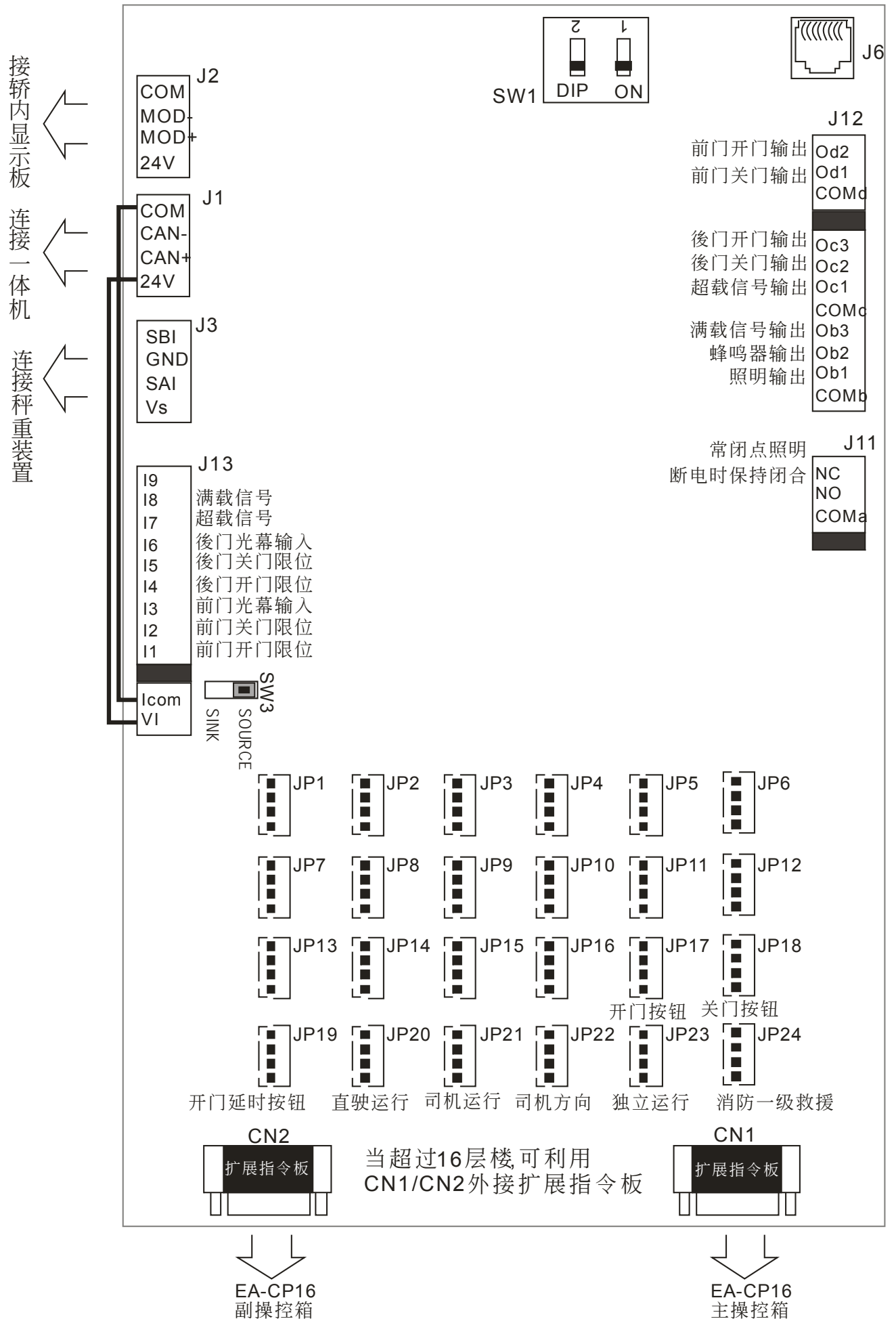


图 D1-10

整合式轿厢信号指令板配置图 EA-CTP01



轿顶板配置图 EA-CT01

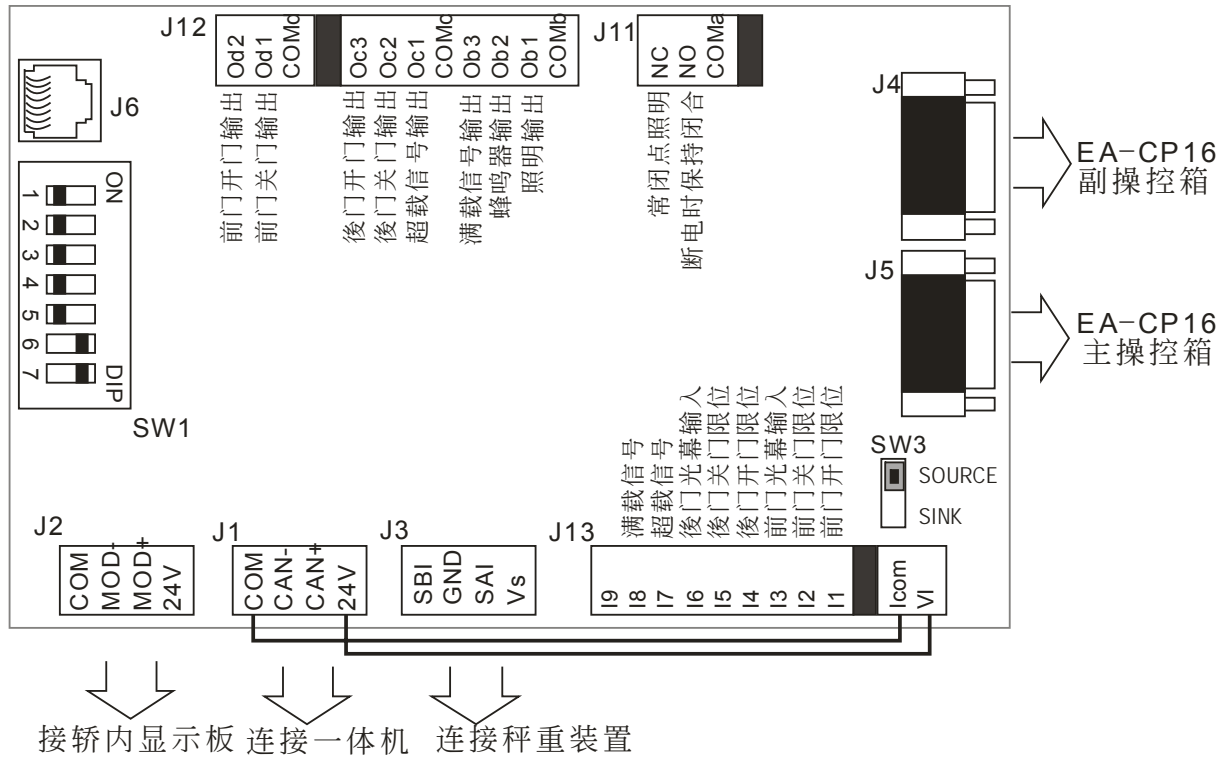


图 D1-11

轿顶板 EA-CT01 SOURCE 模式

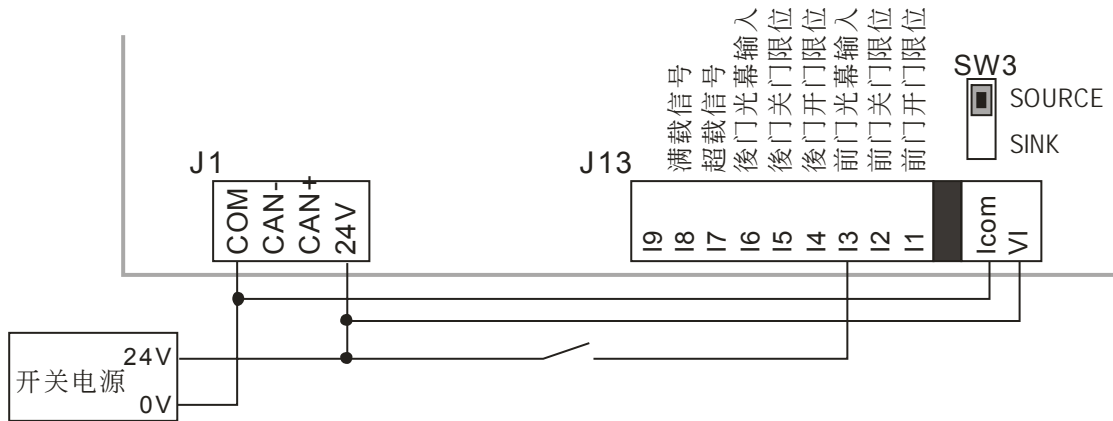


图 D1-12

轿顶板 EA-CT01 SINK 模式

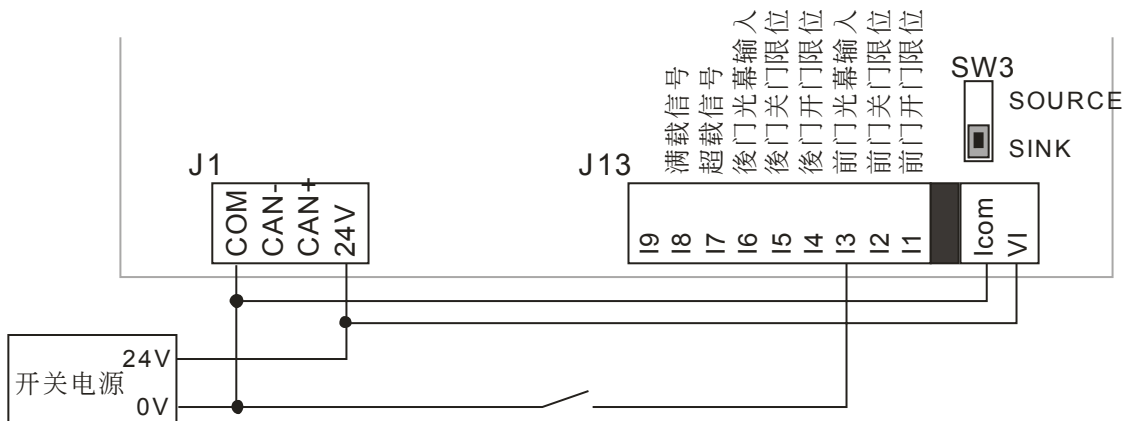


图 D1-13

轿厢指令板 EA-CP16

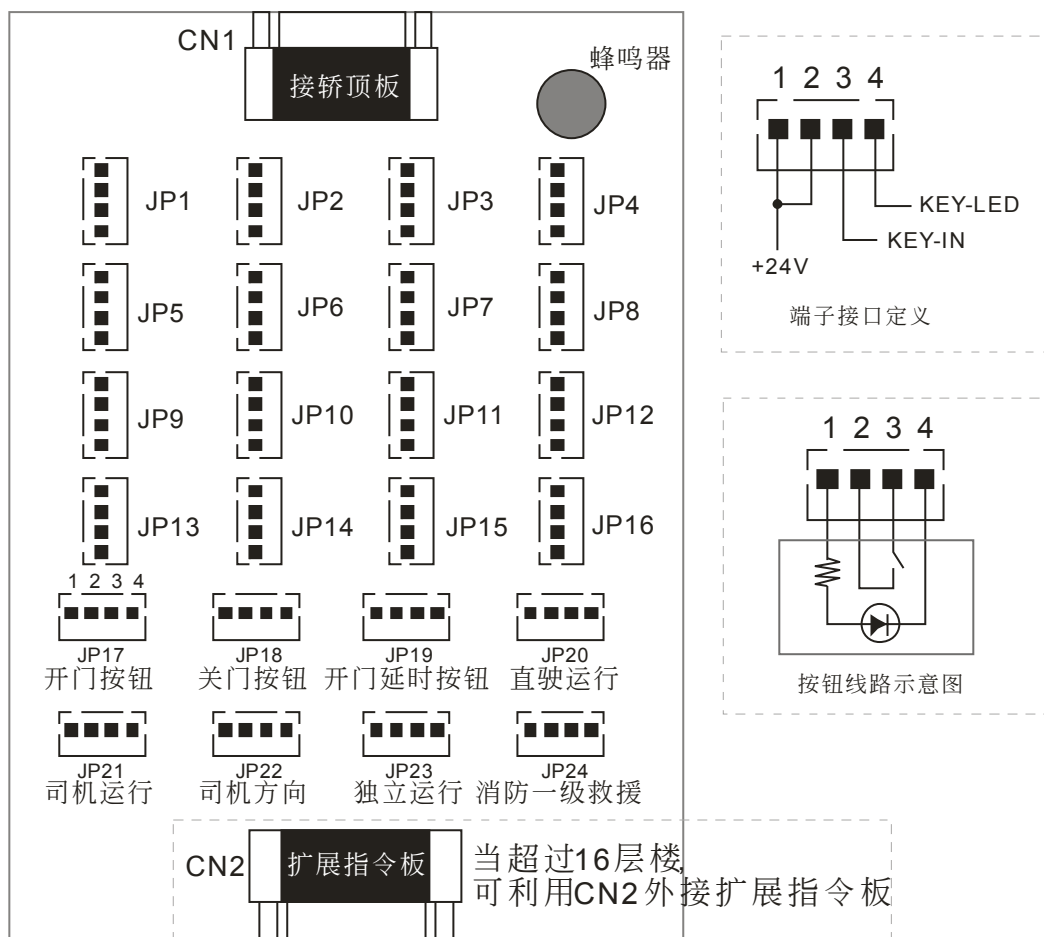


图 D1-14

直式矩阵楼层显示板 EA-FM02MV

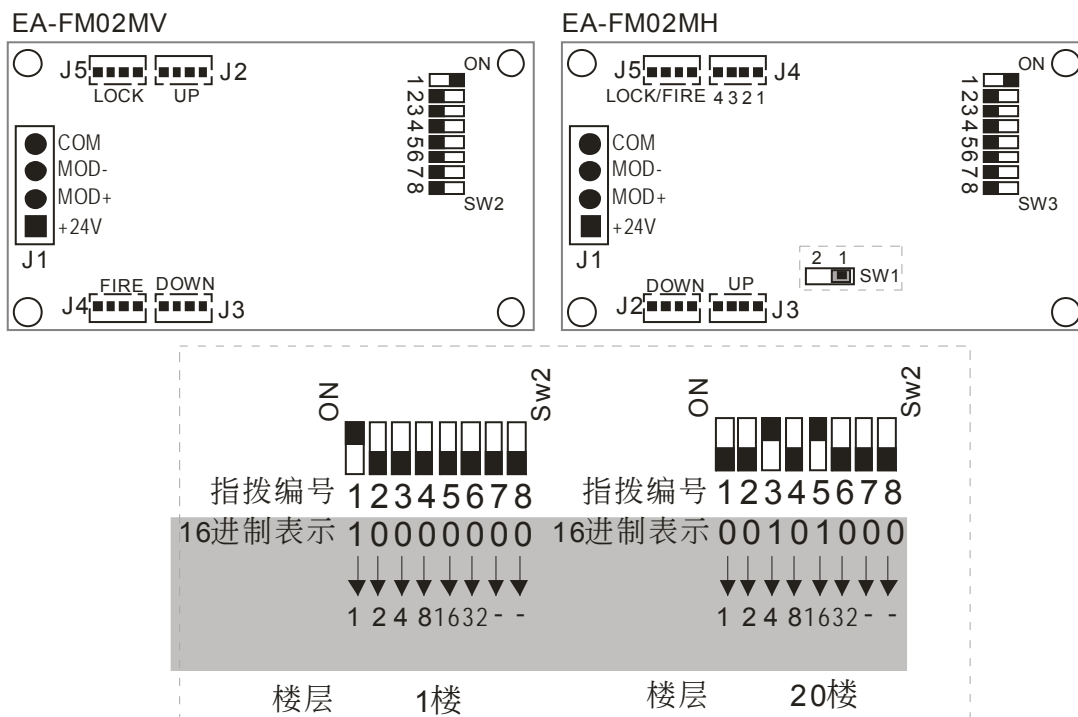
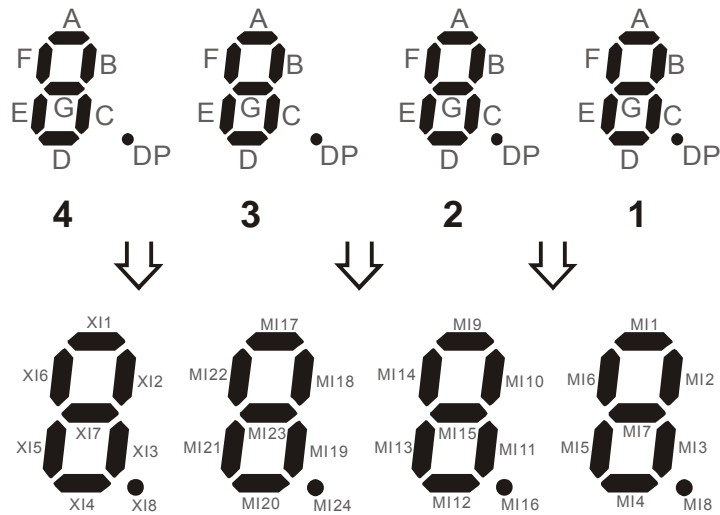


图 D1-15



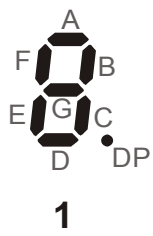
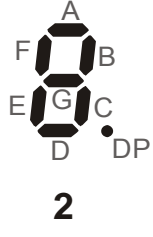
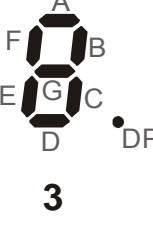
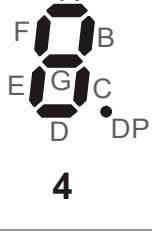
LED	LED 管段	LED 管段 “亮” 涵义	LED 管段 “不亮” 涵义
 <p>1</p>	A	MI1 输入功能有效	MI1 输入功能无效
	B	MI2 输入功能有效	MI2 输入功能无效
	C	MI3 输入功能有效	MI3 输入功能无效
	D	MI4 输入功能有效	MI4 输入功能无效
	E	MI5 输入功能有效	MI5 输入功能无效
	F	MI6 输入功能有效	MI6 输入功能无效
	G	MI7 输入功能有效	MI7 输入功能无效
	DP	MI8 输入功能有效	MI8 输入功能无效
 <p>2</p>	A	MI9 输入功能有效	MI9 输入功能无效
	B	MI10 输入功能有效	MI10 输入功能无效
	C	MI11 输入功能有效	MI11 输入功能无效
	D	MI12 输入功能有效	MI12 输入功能无效
	E	MI13 输入功能有效	MI13 输入功能无效
	F	MI14 输入功能有效	MI14 输入功能无效
	G	MI15 输入功能有效	MI15 输入功能无效
	DP	MI16 输入功能有效	MI16 输入功能无效
 <p>3</p>	A	MI17 输入功能有效	MI17 输入功能无效
	B	MI18 输入功能有效	MI18 输入功能无效
	C	MI19 输入功能有效	MI19 输入功能无效
	D	MI20 输入功能有效	MI20 输入功能无效
	E	MI21 输入功能有效	MI21 输入功能无效
	F	MI22 输入功能有效	MI22 输入功能无效
	G	MI23 输入功能有效	MI23 输入功能无效
	DP	MI24 输入功能有效	MI24 输入功能无效
 <p>4</p>	A	XI1 输入功能有效	XI1 输入功能无效
	B	XI2 输入功能有效	XI2 输入功能无效
	C	XI3 输入功能有效	XI3 输入功能无效
	D	XI4 输入功能有效	XI4 输入功能无效
	E	XI5 输入功能有效	XI5 输入功能无效
	F	XI6 输入功能有效	XI6 输入功能无效
	G	XI7 输入功能有效	XI7 输入功能无效
	DP	XI8 输入功能有效	XI8 输入功能无效

图 D1-16

3 单梯调适

■ 系统基本设定

基本参数

※ 在进行调试前，需要设定下列基本参数。电机基本参数的设定可以根据电机铭牌输入。

参数	参数名称	出厂值	设定范围
01-01	参数管理设定	0	0: 无功能 1: 参数写保护 3: 开启隐藏参数(☑) 8: 面板操作无效 9: 参数重置 (基底频率为 50Hz) 10: 参数重置 (基底频率为 60Hz)
01-02	控制方式	0	0: V/F 控制 1: V/F 控制+编码器(Encoder)(VFPG) 2: 无感测向量控制(SVC) 3: FOC 向量控制+编码器(Encoder)(FOCPG) 4: 转矩控制+编码器(Encoder)(TQCPG) 8: FOC PM 控制(FOCPM)
01-03	系统控制	0480Hex	bit 0=0: 无功能 bit 0=1: ASR 自动调整, PDFF 致能 bit 7=0: 无功能 bit 7=1: 致能启动位置控制 bit 10 = 0: 无功能 bit 10 = 1: 直接停靠致能 bit 15=0: 无功能 bit 15=1: 透过前次断电之磁极位置启动
01-04	电梯速度	1.00 m/s	0.10~4.00 m/s
01-05	最大操作频率	60.00 Hz /50.00Hz	10.00~400.00Hz
01-08	载波频率	12 kHz	2~15kHz
02-00	电机参数自动量测	0	0: 无功能 1: 动态测试 2: 静态测试
02-01	电机满载电流	该機種额定电流 90%	(30~120%) *该機種额定电流(Amps)
02-02	电机额定功率	###	0.00~655.35kW
02-03	电机额定转速(rpm)	1710	0~65535
02-04	电机极数	4	2~96
02-05	磁极与 PG 原点偏移角度	360.0°	0.0~360.0°
02-06	驱动器输出方向	0	0: 与设定方向相同 1: 与设定方向相反
02-07	编码器(Encoder)种类选择	0	0: 无功能 1: ABZ 2: ABZ+Hall 3: SIN/COS + Sinusoidal 4: SIN/COS + Endat 5: SIN/COS 6: SIN/COS + Hiperface
02-08	编码器(Encoder)每转产生之脉波点数	600	1~25000
02-09	编码器(Encoder)输入型式设定	0	0: 无功能 1: A/B 相脉波列 A 相超前 B 相 90 度为正转 2: A/B 相脉波列 B 相超前 A 相 90 度为正转 3: A 相为脉波列, B 相为方向符号 L 为反转 H 为正转 4: A 相为脉波列, B 相为方向符号 L 为正转 H 为反转 5: 单相输入
02-11	电机额定频率	60.00 Hz /50.00 Hz	0.00~400.00Hz
02-12	电机额定电压	230V 機種: 220.0 460V 機種: 440.0	230V 機種: 0.0V~255.0V 460V 機種: 0.0V~510.0V
02-13	电机无载电流	该機種额定电流 40%	0~电机满载电流(参数 02-01)设定值

02-14	电机参数 Rs	电机调谐后自动确认	0.000~65.535Ω
02-15	电机参数 Rr	电机调谐后自动确认	0.000~65.535Ω
02-16	电机参数 Lm	电机调谐后自动确认	0.0~6553.5mH
02-17	电机参数 Lx	电机调谐后自动确认	0.0~6553.5mH
02-18	反电动势	电机调谐后自动确认	0.0~6553.5Vrms
06-10	楼层搜索速度	0.08 m/s	0.10~4.00m/s
06-11	检修速度	0.08 m/s	0.10~4.00m/s
06-12	平层速度	0.15 m/s	0.10~4.00m/s
06-13	快车运行速度	0.25 m/s	0.10~4.00m/s
08-00	电梯最高层	5	1~47 层
08-02	电梯基站	1	1~47 层
08-05	服务层 1	FFFF	0~FFFF
08-06	服务层 2	FFFF	0~FFFF
08-07	服务层 3	FFFF	0~FFFF
08-51	故障自动复归次数	0	0: 无自动复归功能 0~30000 次
08-52	自动复归间隔时间	0	0~60 秒
08-48	厂方功能选择 1	0080h	0~65535
08-49	厂方功能选择 2	0	0~65535
09-02	门机 1 服务层 1	FFFF	0~FFFF
09-03	门机 1 服务层 2	FFFF	0~FFFF
09-04	门机 1 服务层 3	FFFF	0~FFFF

多功能输入端子 确定外部端子信号是否为常开(N.O.)或是常闭(N.C.)，待上电后设定下列参数

※参数 03-00=1 为检修(常开)，设定为 101 为检修(常闭)(请参考图 D1-5)

参数	参数名称	NO	NC	设定范围
03-00	多功能输入指令 1 (MI1)	1	101	0: No function
03-01	多功能输入指令 2 (MI2)	2	102	1: 检修信号
03-02	多功能输入指令 3 (MI3)	3	103	2: 检修上行
03-03	多功能输入指令 4 (MI4)	4	104	3: 检修下行
03-04	多功能输入指令 5 (MI5)	5	105	4: 上平层信号
03-05	多功能输入指令 6 (MI6)	6	106	5: 下平层信号
03-06	多功能输入指令 7 (MI7)	7	107	6: 门区输入
03-07	多功能输入指令 8 (MI8)	8	108	7: 门锁回路反馈
03-08	多功能输入指令 9 (MI9)	9	109	8: 抱闸反馈
03-09	多功能输入指令 10 (MI10)	10	110	9: 运行输出反馈
03-10	多功能输入指令 11 (MI11)	11	111	10: 安全回路反馈
03-11	多功能输入指令 12 (MI12)	12	112	11: 上限位信号
03-12	多功能输入指令 13 (MI13)	13	113	12: 上 1 级强减
03-13	多功能输入指令 14 (MI14)	14	114	13: 上 2 级强减
03-14	多功能输入指令 15 (MI15)	15	115	14: 上 3 级强减
03-15	多功能输入指令 16 (MI16)	16	116	15: 下限位信号
03-16	多功能输入指令 17 (MI17)	17	117	16: 下 1 级强减
03-17	多功能输入指令 18 (MI18)	18	118	17: 下 2 级强减
03-18	多功能输入指令 19 (MI19)	0	0	18: 下 3 级强减
03-19	多功能输入指令 20 (MI20)	0	0	19: 封门输出反馈
03-20	多功能输入指令 21 (MI21)	0	0	20: 安全回路反馈 2
03-21	多功能输入指令 22 (MI22)	0	0	21: 抱闸反馈 2
03-22	多功能输入指令 23 (MI23)	0	0	22: 门锁回路反馈 2
03-23	多功能输入指令 24 (MI24)	0	0	23: 超载输入
				24: 满载输入
				25: 消防信号
				26: 消防模式
				27: 光幕信号 1
				28: 光幕信号 2
				29: 锁梯信号
				30: 紧急电源反馈

多功能输出端子 确定外部端子信号是否为常开(N.O.)或是常闭(N.C.)，待上电后设定下列参数

※请参考图 D1-5

参数	参数名称	NO	NC	设定范围
----	------	----	----	------

03-40	多功能输出 RA	1	101	0: 无功能
03-41	多功能输出 MRA	2	102	1: 电机电磁阀控制输出
03-42	多功能输出 R1A	3	103	2: 机械煞车释放
03-43	多功能输出 R2A	0	0	3: 机械煞车加强释放
03-44	多功能输出 R3A	0	0	4: 机械煞车、电磁接触器正常
03-45	多功能输出 R4A	0	0	5: 故障输出
03-46	多功能输出 R5A	0	0	6: 运行监控
03-47	多功能输出 R6A	0	0	7: 并联控制准备完成 8: 封门接触器输出 9: 门机 1 开门 10: 门机 1 关门 11: 门机 2 开门 12: 门机 2 关门 13: 门锁短接输出 14: 紧急电源输出 15: 永磁电机封星输出

■ 各项配件卡设定

轿顶板 EA-CT01 输入端子 & 指令板 EA-CP16 输入端子

※ 请参考图D1-6 ~ 图D1-12

参数	参数名称	NO)	NC	设定范围	
10-00	轿顶板输入指令 I1	1	101	0: 无功能	30: 点动上行
10-01	轿顶板输入指令 I2	2	102	1: 前门开门限位	31: 点动下行
10-02	轿顶板输入指令 I3	3	103	2: 前门关门限位	32: 轻载开关输入
10-03	轿顶板输入指令 I4	5	105	3: 前门光幕输入	33: 前门安全触板
10-04	轿顶板输入指令 I5	6	106	4: 前门门机开门请求	34: 后门安全触板
10-05	轿顶板输入指令 I6	7	107	5: 后门开门限位	
10-06	轿顶板输入指令 I7	9	109	6: 后门关门限位	
10-07	轿顶板输入指令 I8	10	110	7: 后门光幕输入	
10-16	指令板 1 JP17	11	111	8: 后门门机开门请求	
10-17	指令板 1 JP18	12	112	9: 超载输入	
10-18	指令板 1 JP19	13	113	10: 满载输入	
10-19	指令板 1 JP20	14	114	11: 前门开门按钮	
10-20	指令板 1 JP21	15	115	12: 前门关门按钮	
10-21	指令板 1 JP22	16	116	13: 前门开门延时按钮	
10-22	指令板 1 JP23	17	117	14: VIP 模式开关	
10-23	指令板 1 JP24	18	118	15: 司机运行开关	
				16: 司机直驶开关	
				17: 独立运行开关	
				18: 消防 I 级救援开关	
				19: 轿顶检修开关	
				20: 轿顶检修上行	
				21: 轿顶检修下行	
				22: 紧急停止输入	
				23: 照明控制输入	
				24: 风扇控制输入	
				25: 后门开门按钮	
				26: 后门关门按钮	
				27: 后门开门延时按钮	
				28: 司机方向向上开关	
				29: 司机方向向下开关	

轿顶板 EA-CT01 输出端子 & 指令板 EA-CP16 输出端子

※ 请参考图D1-6 ~ 图D1-12

参数	参数名称	NO	NC	设定范围
10-24	轿顶板输出指令 1 Od2	1	101	0: 无功能
10-25	轿顶板输出指令 2 Od1	2	102	1: 前门开门输出

10-26	轿顶板输出指令 3 Oc3	3	103	2: 前门关门输出
10-27	轿顶板输出指令 4 Oc2	5	105	3: 后门开门输出
10-28	轿顶板输出指令 5 Oc1	6	106	4: 后门关门输出
10-29	轿顶板输出指令 6 Ob3	7	107	5: 超载讯号输出
10-30	轿顶板输出指令 7 Ob2	9	109	6: 满载讯号输出
10-31	轿顶板输出指令 8 Ob1	10	110	7: 蜂鸣器输出
10-48	轿顶板输出指令 9 Oa	0	0	8: 照明输出
10-40	指令板 1 JP17	10	110	9: 风扇输出
10-41	指令板 1 JP18	11	111	10: 前门开门中
10-42	指令板 1 JP19	12	112	11: 前门关门中
10-43	指令板 1 JP20	13	113	12: 前门开门延时显示
10-44	指令板 1 JP21	14	114	13: 直驶运行显示
10-45	指令板 1 JP22	15	115	14: 司机运行输出
10-46	指令板 1 JP23	16	116	15: 司机换向显示
10-47	指令板 1 JP24	17	117	16: 独立运行显示
				17: 消防 I 级救援显示
				18: 电梯靠站
				19: 电梯停止
				20: 电梯上行输出
				21: 电梯下行输出
				22: 错误显示输出
				23: 前门重置输出
				24: 前门慢速关门输出
				25: 后门重置输出
				26: 后门慢速关门输出
				27: 后门开门中
				28: 后门关门中
				29: 后门开门延时显示
10-49	轿顶板输入方向 1	0000H	0~66535	
10-50	轿顶板输入方向 2	0000H	0~66535	
10-51	轿顶板输出方向 1	0000H	0~66535	
10-52	轿顶板输出方向 2	0000H	0~66535	

门控参数设定

参数	参数名称	出厂值	设定范围
09-00	门机数量	0	0: 1 台 1: 2 台
09-01	轿顶板软件版本	0	0~99
09-02	门机 1 服务层 1	FFFF	0~FFFF
09-03	门机 1 服务层 2	FFFF	0~FFFF
09-04	门机 1 服务层 3	FFFF	0~FFFF
09-05	门机 2 服务层 1	FFFF	0~FFFF
09-06	门机 2 服务层 2	FFFF	0~FFFF
09-07	门机 2 服务层 3	FFFF	0~FFFF
09-08	开门时间保护	10	5~99 秒
09-09	关门时间保护	15	5~99 秒
09-10	开/关门次数	0	0~20 次
09-11	运行基站门状态	0	0: 正常关门 1: 开门等待
09-12	外召开门保持时间	5	1~30 秒
09-13	内召开门保持时间	3	1~30 秒
09-14	基站开门保持时间	10	1~30 秒
09-15	到站钟输出延时	0	0~1000ms

服务层参数

参数	参数名称	出厂值	设定范围
08-05	服务层 1	FFFF	0~FFFF
08-06	服务层 2	FFFF	0~FFFF
08-07	服务层 3	FFFF	0~FFFF

外招板/轿内显示板

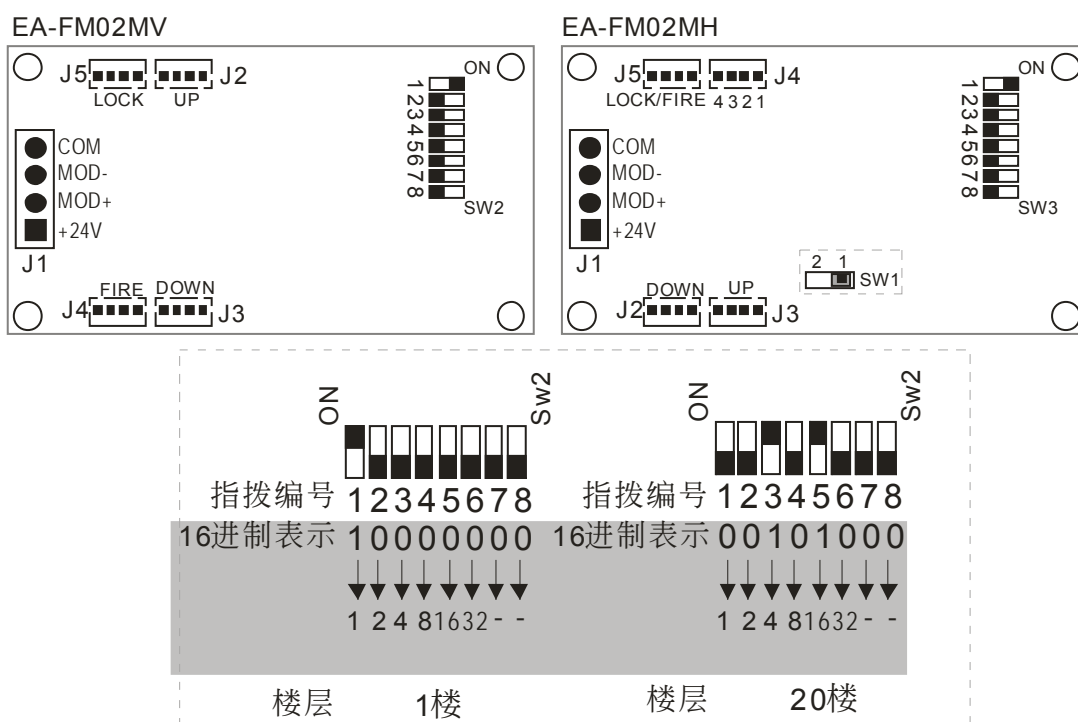
外招板/轿内显示板：安装方法

将 Modbus 通讯电缆的接线端口插入 J1，上行和下行两个按钮的接线口分别插入 J2、J3，消防和锁梯两个开关的接线口分别插入 J4、J5。（请参考下图）

外招板：楼层设定

通过 SW2(EA-FM02MV) & SW3 (EA-FM02MH) 拨码地址设定，目前规划最多可设置 64 层，第 8 位为通讯终端电阻，在最底楼拨 ON。（请参考下图）

EA-FM02MH 的 SW1 为调整直/横式显示之指拨开关。当 SW1 在 1 时，为直式显示；当 SW1 在 2 时，为横式显示。

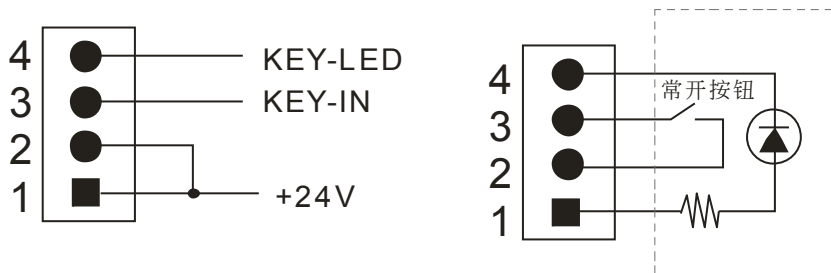


输入输出定义

端子名称	功能定义	端子说明
J1	Modbus 通讯及电源线端子 MOD+/MOD-为 Modbus 通信线引脚 +24V/COM 为 24V 电源和公共地接线引脚	通讯端口和轿顶板通讯 电源要求: +24V±5% 负载能力≥400mA
J2	上行召唤按钮接口，2、3 脚为输入开关量接线引脚，1、4 脚用于按钮灯输出信号控制	1、按钮为常开型按钮 2、按钮指示输出最大负载能力为 30mA。
J3	下行召唤按钮接口，2、3 脚为输入开关量接线引脚，1、4 脚用于按钮灯输出信号控制	
J4	EA-FM02MV: 消防按钮接口，2、3 脚为输入开关量接线引脚，1、4 脚用于按钮灯输出信号控制 EA-FM02MH:	

	用于上行到站、下行到站灯输出信号控制	
J5	EA-FM02MV: 锁梯按钮接口, 2、3脚为输入开关量接线引脚, 1、4脚用于按钮灯输出信号控制 EA-FM02MH: 锁门和消防按钮分别对应4和3脚	

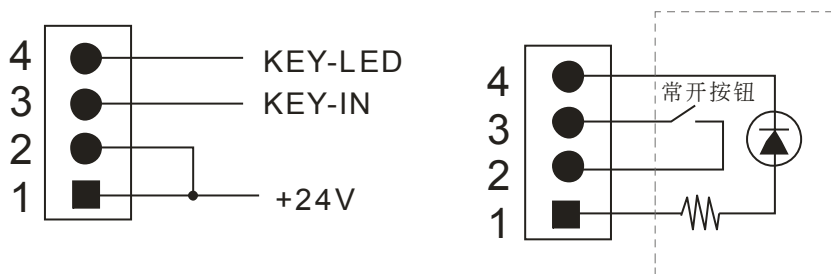
EA-FM02MV 的 4PIN 接口 4 个脚的具体定义如下图示, 图中标号含义: +24V (24V 电源)、KEY-IN (按钮输入信号)、KEY-LED (按钮灯输出)



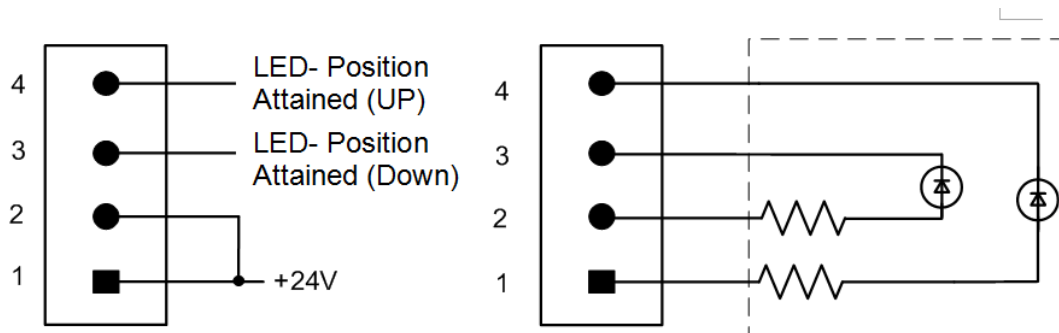
端子接口定义及外部接法

EA-FM02MH 的 4PIN 接口 4 个脚的具体定义如下图示, 图中标号含义: +24V (24V 电源)、KEY-IN (按钮输入信号)、KEY-LED (按钮灯输出)、LED-FIRE (消防灯输出)、

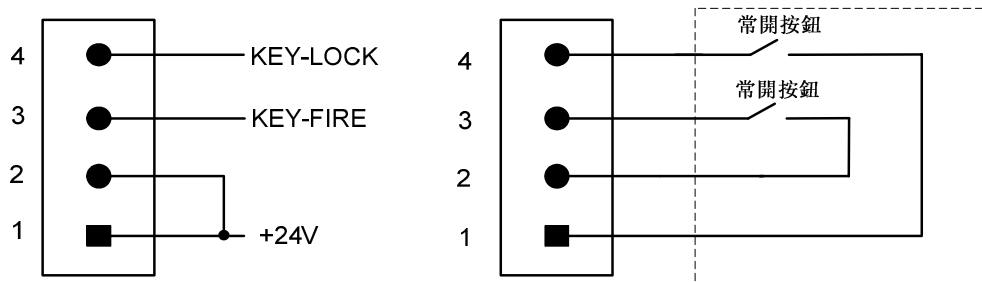
LED-LOCK (锁门灯输出)、KEY-FIRE (消防输入信号)、KEY-LOCK (锁门输入信号)。



J2, J3 端子接口定义及外部接法

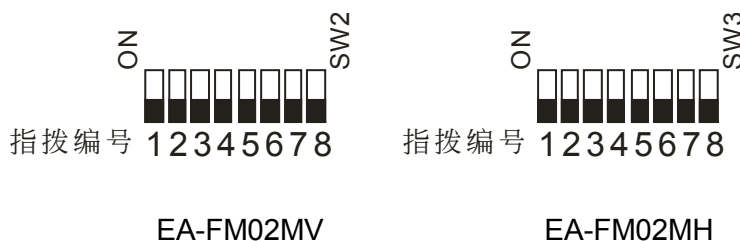


J4 端子接口定义及外部接法



J5 端子接口定义及外部接法


轿内显示板:



1、楼层地址设定及安装方法



- 1) 将 SW2(EA-FM02MV) & SW3 (EA-FM02MH) DIP 拨码地址 1~8 均设为 off, 此时为轿内显示板模式。
- 2) EA-FM02MH 的 SW1 为调整直/横式显示之指拨开关。当 SW1 在 1 时, 为直式显示; 当 SW1 在 2 时, 为横式显示。
- 3) 将 Modbus 通讯电缆的接线端口插入 J1, 上行和下行两个按钮的接线口分别插入 J2、J3, 锁梯和消防两个开关的接线口分别插入 J4、J5。

2、EA-FM02MV 点阵显示说明



图示	说明
向上箭头	电梯停止中, 即将上行
向上箭头移动中	电梯上行中
向下箭头	电梯停止中, 即将下行
向下箭头移动中	电梯处于下行方向
无显示	电梯为停止状态或者(初始上电没有与一体机通信)/锁梯
显示“X” 	电梯故障或者通信异常

3、EA-FM02MH 点阵显示说明

A 水平显示

图示	说明
向上箭头	电梯停止中，即将上行
向上箭头移动中	电梯上行中
向下箭头	电梯停止中，即将下行
向下箭头移动中	电梯处于下行方向
无显示	电梯为停止状态或者(初始上电没有与一体机通信)/锁梯
显示“X” 	电梯故障或者通信异常
显示小扳手 	电梯检修中

B 垂直显示

图示	说明
向上箭头	电梯停止中，即将上行
向上箭头移动中	电梯上行中
向下箭头	电梯停止中，即将下行
向下箭头移动中	电梯处于下行方向
无显示	电梯为停止状态或者(初始上电没有与一体机通信)/锁梯
显示“X” 	电梯故障或者通信异常
显示小扳手 	电梯检修中

外招参数

参数	参数名称	出厂值	设定范围
08-38	外招禁能	0	0:轿顶有效, 外召有效 1:轿顶有效, 外召无效 2:轿顶无效, 外招有效 3:轿顶无效, 外招无效
08-39	开门禁能	0	0: 允许开门 1: 禁止开门

通讯接口由参数 08-38 设定。

当参数 08-38 设定为 0 时, 外招通讯及轿顶板通讯皆有效

当参数 08-38 设定为 1 时, 轿顶板通讯有效, 外招通讯无效

当参数 08-38 设定为 2 时, 轿顶板通讯无效, 外招通讯有效

当参数 08-38 设定为 3 时, 外招通讯及轿顶板通讯皆无效

返基站、消防、锁梯

参数	参数名称	出厂值	设定范围
08-02	电梯基站	1	1~47 层
08-03	消防基站	1	1~47 层
08-04	锁梯基站	1	1~47 层

楼层显示

※ 请参考编码器EMED-PGHSD 端子说明

参数	参数名称	出厂值	设定范围
05-00	物理楼层 1 对应显示	1	0~9999 设定值: XX YY XX: 十位数 YY: 个位数 00='0' 01='1' 02='2' 03='3' 04='4' 05='5' 06='6' 07='7' 08='8' 09='9' 10='A' 11='B' 12='G' 13='H' 14='L' 15='M' 16='P' 17='R' 18='-' 19='" 20='X' 21=up_icon 22=down_icon
05-01	物理楼层 2 对应显示	2	
05-02	物理楼层 3 对应显示	3	
05-03	物理楼层 4 对应显示	4	
05-04	物理楼层 5 对应显示	5	
05-05	物理楼层 6 对应显示	6	
05-06	物理楼层 7 对应显示	7	
05-07	物理楼层 8 对应显示	8	
05-08	物理楼层 9 对应显示	9	
05-09	物理楼层 10 对应显示	100	
05-10	物理楼层 11 对应显示	101	
05-11	物理楼层 12 对应显示	102	
05-12	物理楼层 13 对应显示	103	
05-13	物理楼层 14 对应显示	104	
05-14	物理楼层 15 对应显示	105	
05-15	物理楼层 16 对应显示	106	
05-16	物理楼层 17 对应显示	107	
05-17	物理楼层 18 对应显示	108	
05-18	物理楼层 19 对应显示	109	
05-19	物理楼层 20 对应显示	200	
05-20	物理楼层 21 对应显示	201	
05-21	物理楼层 22 对应显示	202	
05-22	物理楼层 23 对应显示	203	
05-23	物理楼层 24 对应显示	204	
05-24	物理楼层 25 对应显示	205	
05-25	物理楼层 26 对应显示	206	
05-26	物理楼层 27 对应显示	207	
05-27	物理楼层 28 对应显示	208	
05-28	物理楼层 29 对应显示	209	
05-29	物理楼层 30 对应显示	300	
05-30	物理楼层 31 对应显示	301	
05-31	物理楼层 32 对应显示	302	
05-32	物理楼层 33 对应显示	303	
05-33	物理楼层 34 对应显示	304	

05-34	物理楼层 35 对应显示	305
05-35	物理楼层 36 对应显示	306
05-36	物理楼层 37 对应显示	307
05-37	物理楼层 38 对应显示	308
05-38	物理楼层 39 对应显示	309
05-39	物理楼层 40 对应显示	400
05-40	物理楼层 41 对应显示	401
05-41	物理楼层 42 对应显示	402
05-42	物理楼层 43 对应显示	403
05-43	物理楼层 44 对应显示	404
05-44	物理楼层 45 对应显示	405
05-45	物理楼层 46 对应显示	406
05-46	物理楼层 47 对应显示	407

编码器 EMED-PGHSD

※ 请参考图D1-15

参数	参数名称	出厂值	设定范围
02-07	编码器(Encoder)种类选择	0	0: 无功能 1: ABZ 2: ABZ+Hall 3: SIN/COS + Sinusoidal 4: SIN/COS + Endat 5: SIN/COS 6: SIN/COS + Hiperface
02-08	编码器(Encoder)每转产生之脉波点数	600	1~25000
02-09	编码器(Encoder)输入型式设定	0	0: 无功能 1: A/B 相脉波列 A 相超前 B 相 90 度为正转 2: A/B 相脉波列 B 相超前 A 相 90 度为正转 3: A 相为脉波列, B 相为方向符号 L 为反转 H 为正转 4: A 相为脉波列, B 相为方向符号 L 为正转 H 为反转 5: 单相输入

弦波式 ENCODER 功能

J3 (参考图 D1-10)		Heidenhain ERN1387		Heidenhain ECN1313 (EnDat)
端子编号	端子名称	端子编号	端子名称	端子名称
1	B-	5a	B-	B-
2	NC	NC	NC	0V
3	Z+	4b	R+	0V
4	Z-	4a	R-	0V
5	A+	6b	A+	A+
6	A-	2a	A-	A-
7	0V	5b	0V	0V
8	B+	3b	B+	B+
9	+5V	1b	UP	VP
*10	SIN	7b	C+	Data-
*11	SIN'	1a	C-	Data+
12	COS	2b	D+	CLOCK+
13	COS'	6a	D-	CLOCK-
14	NC	-	-	VP
15	NC	-	-	0V

※ 更详细的编码器内容可参考附录 B B-5-2

※ EMED-PGHSD J3 可支持两种接线方式, 在上表中 端子编号 10、11 端子定义不同; 当参数 02-12 设定为

0000h 时，等同于上表资料；当参数 02-12 设定为 0004h 时，端子编号 10=C-，端子编号 11=C+。

■ 电机量测

输入电机铭牌数据

参数	参数名称	出厂值	设定范围
01-02	控制方式	0	0: V/F 控制 1: V/F 控制+编码器(Encoder)(VFPG) 2: 无感测向量控制(SVC) 3: FOC 向量控制+编码器(Encoder)(FOCPG) 4: 转矩控制+编码器(Encoder)(TQCPG) 8: FOC PM 控制(FOCPM)
01-04	电梯速度	1.00	0.10~4.00 m/s
01-05	最大操作频率	60.00/ 50.00	10.00~400.00Hz
02-00	电机参数自动量测	0	0: 无功能 1: 动态测试 2: 静态测试
02-01	电机满载电流	###	(30~120%)*该机种额定电流(Amps)
02-02	电机额定功率	###	0.00~655.35kW
02-03	电机额定转速(rpm)	1710	0~65535
02-04	电机极数	4	2~96
02-05	磁极与 PG 原点偏移角度	360.0	0.0~360.0°
02-06	驱动器输出方向	0	0: 与设定方向相同 1: 与设定方向相反
02-07	编码器(Encoder)种类选择	0	0: 无功能 1: ABZ 2: ABZ+Hall 3: SIN/COS + Sinusoidal 4: SIN/COS + Endat 5: SIN/COS 6: SIN/COS + Hiperface
02-08	编码器(Encoder)每转产生之脉波点数	0	1~25000
02-09	编码器(Encoder)输入型式设定	600	0: 无功能 1: A/B 相脉波列 A 相超前 B 相 90 度为正转 2: A/B 相脉波列 B 相超前 A 相 90 度为正转 3: A 相为脉波列, B 相为方向符号 L 为反转 H 为正转 4: A 相为脉波列, B 相为方向符号 L 为正转 H 为反转 5: 单相输入
02-10	U、V、W 输入模式选择	0	0: Z 讯号在 U 相的下缘 1: Z 讯号在 U 相的上缘
02-11	电机额定频率	60.00/ 50.00	0.00~400.00Hz
02-12	电机额定电压	220.0 440.0	230V 机种: 0.0V~255.0V 460V 机种: 0.0V~510.0V
02-14	电机参数 Rs	0.000	0.000~65.535Ω
02-17	电机参数 Lx	0.0	0.0~6553.5mH
02-18	反电动势	0.0	0.0~6553.5Vrms
06-11	检修速度	0.08	0.10~4.00m/s

同步电机(PM)

建议在未挂钢丝绳之前, 进行电机自学习。同步主机在更改了电机 U、V、W 三相的顺序、更换了编码器或者更改了编码器接线情况下, 必须再次辨识编码器位置角。

同步电机无负载调谐流程:

通常为电梯出厂前参数测试, 因此常要与控制柜一起进行电机调谐。在测试前请确认抱闸的配线、输出继电器的

配线以及控制参数的设定。

※ 输入下列参数

01-05、02-01~02-04、02-11、02-12

※ 编码器相应参数

02-07~02-10

控制方式：01-02=8

※ 请确认曳引轮没有悬挂轿箱、负载等

※ 设定02-00=1无载自调谐，用检修端子执行自学习控制。按动控制盘检修上或下键，面板显示“TUNE”字样，并执行两个连续动作：

(1) 同时抱闸不动作，输出继电器导通，电机自调谐。电机参数自动保存在02-14、02-17、02-18中。

(2) 数秒钟后抱闸打开，电机转动，开始进行编码器自学习。调谐得到的数值将自动保持在02-05编码器原点偏移角中。

※ 调谐完毕，请将06-11=检修速度，打开抱闸，空载运查看运行时电流是否异常偏大，及电机是否正常运转。如有不正常请重新自调谐或更改02-09，再重新自调谐。

※ 自调谐完成后，请恢复端子状态。

注意事项：

- 1) 在编码器自学习同时如果出现“PGF2”故障时，请修改参数02-09(例如：原先设定值为1，可更改为2值)之后，再重新电机自调谐。
- 2) 在学习编码器过程中，给定检修方向和实际运行方向相反，可以通过参数02-06设定1实现；无需更换电机输出线。

同步电机有载调谐流程：

通常为电梯轿箱以及悬挂在井道中，电机与负载无法脱离。因此电机调谐时常用检修控制的方法。在测试前请确认抱闸的配线、输出继电器的配线以及控制参数的设定。

※ 确定电梯处于检修状态

※ 输入下列参数

01-05、02-01~02-04、02-11、02-12

※ 编码器相应参数

02-07~02-10

控制方式：01-02=8

※ 请确认曳引轮悬挂轿箱运转时，上下行方向。

※ 设定02-00=2有载自调谐，用检修端子执行自学习控制，按动控制盘检修上或下键，面板显示“TUNE”字样，执行两个连续动作：

(1) 开始时抱闸不动作，输出继电器导通，进行电机自调谐。所得电机参数自动保存在02-14、02-17、02-18中。

(2) 数秒钟后抱闸打开，电机转动3圈，进行编码器自学习。调谐得到的数值将自动保持在02-05编码器原点偏移角中。

※ 调谐完毕，请将06-11=检修速度，打开抱闸，空载运查看运行时，电流是否异常偏大及电机是否正常运转。如有不正常请重新自调谐或更改02-09，再重新自调谐。

※ 自调谐完成后，仍然处于检修状态，等待检修运行，查看井道信号动作时序

注意事项：

- ※ 如调谐不成功会有飞车危险，建议两个人配合：一人按检修按钮，一人按掌控急停按钮，当发生飞车时，

可以及时切断电源。

- ※ 在编码器自学习，同时如果出现“PGF2”故障时请修改参数02-09(例如：原先设定值为1，可更改为2值)之后，再重新电机自调谐。
- ※ 在学习编码器过程中，给定检修方向和实际运行方向相反，可以通过参数02-06设定1实现；无需更换电机输出线。
- ※ 有载调试学习编码器偏移角会有偏差，建议上下各学两次，取总平均值。

异步电机(IM)

- 选择控制模式：客户使用 IM 马达时，请将参数 01-02=3

参数 01-02	0: V/F 控制
设定内容	1: V/F 控制+编码器(Encoder)(VFPG) 2: 无感测向量控制(SVC) 3: FOC 向量控制+编码器(Encoder)(FOCPG) 4: 转矩控制+编码器(Encoder)(TQCPG) 8: FOC PM 控制(FOCPM)

NOTE: 根据客户使用马达种类(PM or IM)做参数设定

- 马达参数自动量测

电机参数自动量测

参数 02-00	0: 无功能
设定内容	1: 动态测试 2: 静态测试

NOTE: 此自动量测不需要释放煞车，若驱动器与马达之间有加装电磁阀时，便需要将此电磁阀导通。当设定范围为 2 的静态量测，必须输入电机无载电流 02-13，在自动量测过程中，数字操作器面板会显示“Auto tuning”警告，直到量测完毕时，面板会停止显示警告画面并且会将量测的结果存入参数 02-14~02-17。

NOTE: IM 马达的自动量测也可以做动态量测。

电机满载电流

参数	设定内容
02-01	(30~120%) *该机种额定电流(Amps)

电机额定功率

参数	设定内容
02-02	0.00~655.35kW

电机额定转速(rpm)

参数	设定内容
02-03	0~65535

电机极数

参数	设定内容
02-04	2~96

『IM 马达不需要做原点偏移量测，因为 IM 马达不需要做磁极定位』

井道自学习

请确认下列各项条件后，再行井道自学习：

- (1) 确认电梯满足检修运行条件
- ※ 一体机与轿顶板：一体机与轿顶板之间采用 CAN 通讯。若是通讯不正常则一体机会发出错误。
 - ※ 一体机与外招板：一体机与外招板之间采用 MODBUS 通讯，并且通讯地址会依据 08-00、08-01 的设定进行通讯。若是通讯不正常，则于参数 00-54~00-56 会显示出通讯逾时的对应站址。若是通讯正常则 00-54~00-56 会显示为 0。
- (2) 电梯楼层位置最低、最高层设定正确(08-00~08-01)及对应正确，电梯最高层最底层设定与物理楼层相符。
- (3) 正确设定电梯运行楼层。若设定不正确会造成井道自学习错误。
- (4) 井道信号检查00-15~00-17
- 于检修模式，检修运行，检查井道信号动作时序(上/下限位、上/下各级强减、上/下平层或是门区信号)是否正确，以确保可以正常完成井道自学习。
- (5) 设定运行速度与系统控制方式06-10~06-13
- 井道自学习开始时，会先使用检修速度06-11下行搜寻下限位位置，并于触发下一级强减开关时，改采平层速度06-12持续下行搜寻下限位位置，并于下限位信号触发后，改采06-10楼层搜索速度向上开始井道自学习，直到触发上一级强减开关时，改采平层速度06-12持续上行搜寻上限位位置，并于上限位信号触发后，改采运行速度06-13返回一楼进行井道位置二次确认，停止后即完成井道自学习。建议井道自学习时，运行速度06-13设为电梯最大速度一半。
- (6) 井道自学习流程如下：
- A 确认为检修模式下，
 - B 设定参数08-50 为1
 - C 切回正常模式下，即自动执行井道自学习命令
- (7) 当系统自动执行井道自学习命令，以检修速度向搜索下限位后，然后向上运行开始自学习，自学习完成后，快车运行返回至最底层平层。(电梯会依据前述顺序进行井道信号自学习，并于学习完成后自动将08-50设为0。井道自学习过程中，若欲停止时，则手动将08-50设为0，即可停止并进入检修状态。)
- 中断自学习方式：
- A 切回检修模式
 - B 发生异常错误讯息
 - C 执行井道自学习命令时，又再度设定参数08-50=1
- (8) 检查井道参数04-00~04-95以及参数06-23~06-38
- 于井道自学习完成后，观察井道参数04-00~04-95对应楼层之绝对位置是否合理。可以利用检修运行至各个楼层检查绝对位置与井道参数是否符合。
- (9) 设定楼层显示05-00~05-46
- 依照电梯应用环境适当设定楼层显示05-00~05-46。设定方式参考05-00~05-46说明。
- (10) 上下平层定义：电梯下行，下平层先进入信号。电梯上行，上平层先进入信号
- (11) 电梯下行到最底楼层平层后，继续下行，应该先脱离下平层信号后，才能进入下限位信号，此时上平层信号必须始终保持有效
- (12) 电梯上行到最高楼层平层后，继续上行，应该先脱离上平层信号后，才能进入上限位信号，此时下平层信号必须始终保持有效
- (13) 强减速距离、上下限位安装正常
- (14) 如果重新调整过平层擦板位置，请务必重新进行井道自学习。
- ※ 参数04-02~04-95 对应的分别是楼层1~47位置-高低位。若需详细对照可参考参数一览表内容。

参数	参数名称	出厂值	设定范围
01-04	电梯速度	1.00	0.10~4.00 m/s
08-00	电梯最高层	5	1~47 层
08-01	电梯最低层	1	1~47 层
08-02	电梯基站	1	1~47 层
08-50	井道自学习	0	0: 井道自学习停止 1: 井道自学习启动
06-11	检修速度	0.08	0.10~4.00m/s
06-12	平层速度	0.15	0.10~4.00m/s
06-23	下限位置-高位	0	0~9999m
06-24	下限位置-低位	0.0	0.0~999.9mm
06-25	下 1 级强减位置-高位	0	0~9999m
06-26	下 1 级强减位置-低位	0.0	0.0~999.9mm
06-27	下 2 级强减位置-高位	0	0~9999m
06-28	下 2 级强减位置-低位	0.0	0.0~999.9mm
04-00	着床板长度	0.0	0.0~999.9mm
04-01	上下平层信号间距	0.0	0.0~999.9mm
04-02	楼层 1 位置 -高位	0	0~9999m
04-03	楼层 1 位置 -低位	0.0	0.0~999.9mm
04-04	楼层 2 位置 -高位	0	0~9999m
04-05	楼层 2 位置 -低位	0.0	0.0~999.9mm
~	~	~	~
04-94	楼层 47 位置 -高位	0	0~9999m
04-95	楼层 47 位置 -低位	0.0	0.0~999.9mm

快车试运行

※ 轿内指令测试

将电梯置于自动状态，通过小键盘功能菜单设置08-34键入单层指令，观察电梯是否按照设定指令运行

※ 外招指令测试

将电梯置于自动状态，通过小键盘功能菜单设置08-35、08-36键入外招上下行或者每层进行外部指令召唤，观察电梯是否按照设定指令运行

※ 开关门功能测试

在电梯到站停于平层位置时，观察门能否正常开启，门保持时间是否符合要求：当电梯回应召唤即将运行情况下，观察门能否正常关闭。

参数	参数名称	出厂值	设定范围
08-34	测试楼层 1	0	1~47 层
08-35	测试楼层 2	0	1~47 层
08-36	测试楼层 3	0	1~47 层

快车运行

快车试运行正常以后，将电梯置于检修运行状态，设置增加所需功能，开始快车运行调试。

※ 根据客户现场实际需要设定08-48和08-49。

※ 根据现场实际情况，调整08组参数群，设置基站、消防、锁梯基站(08-02~08-04)以及服务层(08-05~08-07)，以及集选方式、分时服务、并联高峰控制。

※ 安全回路测试

动作任一安全开关，安全回路继电器释放

※ 门锁回路测试

任一厅门锁或轿门锁断开，门锁继电器释放

※ 抱闸接触器粘连测试

在停车时顶压抱闸接触器，系统应该保护

※ 输出接触器粘连测试

在停车时顶压输出接触器，系统应该保护

※ 打滑保护功能测试

将电梯检修至中间楼层，撤除系统平层信号接线(设定信号常开)，转成自动状态，电梯低速寻找平层，45秒内系统自动保护

※ 锁梯功能测试

- (1) 若电梯停靠在非基站的某个楼层，锁梯基站锁梯信号触发，电梯应立即关门，不再响应外呼，快车返回锁梯基站，停车开门后延时关门熄灯，切断所有指令和外呼并熄灭厅外显示。
- (2) 若电梯在运行中，锁梯基站锁梯信号触发后，原有外招指令消失，电梯逐一应答完所有指令后，不再响应外呼，快车返回锁梯基站，停车开门后延时关门熄灯，切断所有指令和外呼并熄灭厅外显示。
- (3) 若电梯停靠在锁梯基站，锁梯基站锁梯信号触发后，电梯应先开门后再关门熄灯，切断所有指令和外呼并熄灭厅外显示。但轿厢内开门灯是常亮。

参数	参数名称	出厂值 (NO)	设定范围
08-02	电梯基站	1	1~47 层
08-03	消防基站	1	1~47 层
08-04	锁梯基站	1	1~47 层
08-05	服务层 1	FFFF	0~FFFF
08-06	服务层 2	FFFF	0~FFFF
08-07	服务层 3	FFFF	0~FFFF
08-48	厂方功能选择 1	0	0~65535
08-49	厂方功能选择 2	0	0~65535

舒适度调节

通过06组参数调整电梯运行舒适度，使电梯运行舒适平稳，但是电梯的舒适感受到很多因素影响，机械部分调整不到位，参数选定不适当都会引起电梯舒适度不好。

机械相关因素对舒适度的影响，大致分为以下几种情况：

- (1) 电梯导轨的表面平整度、安装垂直度和导轨之间接头处理
 - 导轨的垂直度不仅会影响电梯运行的水平震动，还会影响电梯的垂直震动
 - 导轨接头处理不好，电梯运行在某些固定位置时会出现台阶感
- (2) 导靴松紧程度

导靴太紧，电梯启动时容易产生台阶感，停车时容易产生制动感；导靴过于松动，运行过程中容易产生晃动
- (3) 电机机械抱闸间隙对起、制动影响很大
- (4) 电梯钢丝绳拉力不均衡常是电梯产生震动的根源
- (5) 轿厢、曳引机处是否有防机械共振的减震胶垫同样重要

电气相关参数对舒适度同样有影响，参数设定不当会影响垂直方向上的震动

- (1) 02-00~02-17的电机参数是系统控制电机所用到的主要参数，所选机型不对，参数设定错误或者自学习学习不准确可能导致电机震动或者噪音，影响舒适度

参数	参数名称	出厂值	设定范围
02-00	电机参数自动量测	0	0: 无功能 1: 动态测试 2: 静态测试
02-01	电机满载电流	###	(30~120%)*该機種额定电流(Amps)

02-02	电机额定功率	###	0.00~655.35kW
02-03	电机额定转速(rpm)	1710	0~65535
02-04	电机极数	4	2~96
02-05	磁极与 PG 原点偏移角度	360.0	0.0~360.0°
02-06	驱动器输出方向	0	0: 与设定方向相同 1: 与设定方向相反
02-07	编码器(Encoder)种类选择	0	0: 无功能 1: ABZ 2: ABZ+Hall 3: SIN/COS + Sinusoidal 4: SIN/COS + Endat 5: SIN/COS 6: SIN/COS + Hiperface
02-08	编码器(Encoder)每转产生之脉波点数	600	1~25000
02-09	编码器(Encoder)输入型式设定	0	0: 无功能 1: A/B 相脉波列 A 相超前 B 相 90 度为正转 2: A/B 相脉波列 B 相超前 A 相 90 度为正转 3: A 相为脉波列, B 相为方向符号 L 为反转 H 为正转 4: A 相为脉波列, B 相为方向符号 L 为正转 H 为反转 5: 单相输入
02-10	U、V、W 输入模式选择	0	0: Z 讯号在 U 相的下缘 1: Z 讯号在 U 相的上缘
02-11	电机额定频率	60.00/ 50.00	0.00~400.00Hz
02-12	电机额定电压	220.0 440.0	230V 机种: 0.0V~255.0V 460V 机种: 0.0V~510.0V
02-13	电机无载电流	###	0~电机满载电流(参数 02-01)设定值
02-14	电机参数 Rs	0.000	0.000~65.535Ω
02-15	电机参数 Rr	0.000	0.000~65.535Ω
02-16	电机参数 Lm	0.0	0.0~6553.5mH
02-17	电机参数 Lx	0.0	0.0~6553.5mH

(2) 06-03、06-04是S曲线运行到开始段急加速S1，结束段急加速S2的加速时间，时间过短，会引起相应阶段的振动，可适当增加S2的加速时间。

参数	参数名称	出厂值	设定范围
06-03	S 加速起始时间设定 S1	1.00	0.00~25.00 秒
06-04	S 加速到达时间设定 S2	1.00	0.00~25.00 秒

(3) 06-05、06-06是S曲线运行到开始段急减速S3，结束段急减速S4的减速时间，时间过短，会引起相应阶段的振动，可适当增加S4的减速时间。

参数	参数名称	出厂值	设定范围
06-05	S 减速起始时间设定 S3	2.50	0.30~4.00 秒
06-06	S 减速到达时间设定 S4	2.50	0.30~4.00 秒

(4) 启动时调整

参数	参数名称	出厂值	设定范围
06-15	电梯启动时机械煞车释放延迟时间	0.250	0.000~65.000 秒
06-17	驱动器与马达间电磁接触器导通延迟时间	0.200	0.000~65.000 秒
06-18	驱动器与马达间电磁接触器断开延迟时间	0.200	0.000~65.000 秒

06-20	启动直流制动时间	0.0	0.0~60.0 秒
07-01	零速频宽	10	0~40Hz
07-05	零速 ASR 增益 P	100.0	0.0~500.0%
07-23	零速位置控制持续时间	0.250	0.000~65.535 秒
07-24	零速位置控制增益 P	80.00	0~655.00%
07-25	启动位置控制低通滤波时间	0.004	0.000~65.535 秒

※ 启动时电梯会出现最明显的震动，调整好机械煞车放闸延时06-15的时间与抱闸打开的时间，并且防止倒溜现象，就需要同时配合启动时直流制动时间与启动时PI值的调整。

(5) 一般运行调整

参数	参数名称	出厂值	设定范围
06-01	减速度	0.50	0.00~2.00m/s ²
06-02	强减速度	0.50	0.00~2.00m/s ²
06-04	S 加速到达时间设定 S2	1.00	0.00~25.00 秒
06-05	S 减速起始时间设定 S3	2.50	0.30~4.00 秒
06-06	S 减速到达时间设定 S4	2.50	0.30~4.00 秒
06-07	停车减速	10.00	0.00~20.00m/s ²
07-00	惯量百分比	40	1~300%
07-01	零速频宽	10	0~40Hz
07-02	低速频宽	10	0~40Hz
07-03	高速频宽	10	0~40Hz
07-04	停车时零速频宽	10	0~40Hz
07-05	零速 ASR 增益 P	100.0	0.0~500.0%
07-06	零速 ASR 积分时间 I	0.100	0.000~10.000 秒
07-07	ASR 增益 P1	100.0	0.0~500.0%
07-08	ASR 积分时间 I1	0.100	0.000~10.000 秒
07-09	ASR 增益 P2	100.0	0.0~500.0%
07-10	ASR 积分时间 I2	0.100	0.000~10.000 秒

※ 运行中有失重的感觉，可以适当的增加加速时间；低速转为高速或高速转低速时，感觉非常急促，可修改相应的S曲线时间；正常运行时一直在震动可修改低速频宽、高速频宽、机械惯量百分比以及相应的PI。

(6) 停止时调整

参数	参数名称	出厂值	设定范围
06-07	停车减速	10.00	0.00~20.00m/s ²
06-21	停止直流制动时间	0.0	0.0~60.0 秒
06-39	停车减速距离余量	100.0	0.0~6000.0mm
07-11	停车时零速 ASR 增益 P	100.0	0.0~500.0%
07-12	停车时零速 ASR 积分时间 I	0.100	0.000~10.000 秒
07-26	停车位置控制增益 P	10.00	0.0~655.00 %
07-27	停车位置控制低通滤波时间	0.018	0~1.000 秒

※ 停止时电梯震动，除调整上述参数外，还可调整爬行速度、爬行距离（建议平层时间不要超过4秒）。

(7) 平层位置修正

参数	参数名称	出厂值	设定范围
04-00	着床板长度	0.0	0.0~999.9mm
04-01	上下平层信号间距	0.0	0.0~999.9mm

着床板长度 04-00: (mm) 自学习得出数值

上下平层信号间距 04-01: (mm) 自学习得出数值

※ 微调这两个参数，可以修正电梯轿箱与平层高度距离

4 群控

基本参数

※ 联控、群控的相关设定参数如下：

参数	参数名称	出厂值	设定范围
08-08	群控数量	1	1~8
08-09	电梯编号	1	1~8
08-10	并联选择	0	b0=1:开启群控模式

(1) 透过08-08进行电梯联、群控之数量设定；08-09则是给予群控电梯编号以进行控制，设定为1时，该电梯为Master。

※ 08-09编号给予的方式必须是有连续性的数列，例如四台电梯作群控，则给予之编号应为1、2、3、4，若设定为1、3、5、7，则此群组无法进行群控功能。

(2) 将08-10设定为bit0=1，启动群控模式。

5 参数一览表

00 显示参数

↗表示可在运转中执行设定功能

☑表示可设定参数是否为显示/隐藏功能

参数码	参数功能	设定范围	等级	出厂值	VF	VFP	SVC	FOCPG	TOCPG	FOCPM
00-00	速度命令	只读			○	○	○	○	○	○
00-01	输出速度	只读			○	○	○	○	○	○
00-02	VBUS 电压	只读			○	○	○	○	○	○
00-03	输出电流	只读			○	○	○	○	○	○
00-04	输出电压	只读			○	○	○	○	○	○
00-05	功因角	只读			○	○	○	○	○	○
00-06	输出功率	只读			○	○	○	○	○	○
00-07	保留									
00-08	电机速度	只读			○	○	○	○	○	○
00-09	输出转矩	只读			○	○	○	○	○	○
00-10	PG 回授	只读			○	○	○	○	○	○
00-11	显示 IED 输出电气角	只读			○	○	○	○	○	○
00-12	AVI(%)	只读			○	○	○	○	○	○
00-13	整流子/电源电容的温度	只读			○	○	○	○	○	○
00-14	功率模块 IGBT 的温度	只读			○	○	○	○	○	○
00-15	一体机输入端子 MI1~MI16 状态	只读			○	○	○	○	○	○
00-16	一体机输入端子 MI7~MI24 状态	只读			○	○	○	○	○	○
00-17	一体机输入端子 MI26~MI36 状态	只读			○	○	○	○	○	○
00-18	一体机输出端子 RY1~RY16 状态	只读			○	○	○	○	○	○
00-19	多段速状态	0 : 零速 1 : Reserved 2 : 井道自学习速度 3 : 检修速度 4 : 反平层速度 5 : 快车速度 6 : 救援速度			○	○	○	○	○	○
00-20	IED 驱动状态	b5 : 隐藏参数显示 b10 : 命令来源 b11 : 参数锁码显示 Others : Reserved			○	○	○	○	○	○
00-21	IED 内部错误码	只读			○	○	○	○	○	○
00-22	IED 警告码	只读			○	○	○	○	○	○
00-23	车厢状态 1	b0 : 上行中 b1 : 下行中 b2 : 到站中 b3 : 停止 b4 : 前门开门 b5 : 前门关门 b6 : 超载 b7 : 发生错误 b8 : Reserved b9 : Reserved b10 : Reserved b11 : 前门开门延时中 b12 : 照明输出显示 b13 : 风扇输出显示 b14 : 蜂鸣器输出显示 b15 : Reserved			○	○	○	○	○	○
00-24	车厢状态 2	b0 : 检修上行中 b1 : 检修下行中 b2 : 前门关门显示 b3 : Reserved b4 : Reserved b5 : Reserved			○	○	○	○	○	○

参数码	参数功能	设定范围	等级	出厂值	VF	VFPG	SVC	FOCPG	TOCPG	FOCPM
		b6：满载 b7：门锁旁路反馈 b8：Reserved b9：Reserved b10：Reserved b11：Reserved b12：后门开门 b13：后门关门 b14：后门开门延时中 b15：Reserved								
00-25	运行模式	b0：一般模式 b1：检修模式 b2：锁梯模式 b3：发生错误中 b4：司机模式 b5：VIP 模式 b6：消防迫降模式 b7：(一级) 消防救援模式 b8：联控模式 b9：群控模式 b10：井道自学习模式 b11：重新定位中 b12：寻找平层中 b13：独立模式 b14：轿厢点动运行中 b15：紧急电动模式			○	○	○	○	○	○
00-26	电梯门状态	b0：前门开门输出显示 b1：前门关门输出显示 b2：前门门机重置显示 b3：前门慢速输出显示 b4：后门开门输出显示 b5：后门关门输出显示 b6：后门门机重置显示 b7：后门慢速输出显示 b8：前门开门限位 b9：前门关门限位 b10：前门光幕 b11：Reserved b12：后门开门限位 b13：后门关门限位 b14：后门光幕 b15：Reserved			○	○	○	○	○	○
00-27	内召板楼层指令 1 (1~16 楼)		只读		○	○	○	○	○	○
00-28	内召板楼层指令 2 (17~32 楼)		只读		○	○	○	○	○	○
00-29	内召板楼层指令 3 (33~48 楼)		只读		○	○	○	○	○	○
00-30	内召板楼层显示 1 (1~16 楼)		只读		○	○	○	○	○	○
00-31	内召板楼层显示 2 (17~32 楼)		只读		○	○	○	○	○	○
00-32	内召板楼层显示 3 (33~48 楼)		只读		○	○	○	○	○	○
00-33	内召板上楼指令 1 (1~16 楼)		只读		○	○	○	○	○	○
00-34	内召板上楼指令 2 (17~32 楼)		只读		○	○	○	○	○	○
00-35	内召板上楼指令 3 (33~48 楼)		只读		○	○	○	○	○	○
00-36	外召板上楼显示 1 (1~16 楼)		只读		○	○	○	○	○	○
00-37	外召板上楼显示 2 (17~32 楼)		只读		○	○	○	○	○	○
00-38	外召板上楼显示 3 (33~48 楼)		只读		○	○	○	○	○	○
00-39	内召板下楼指令 1 (1~16 楼)		只读		○	○	○	○	○	○
00-40	内召板下楼指令 2 (17~32 楼)		只读		○	○	○	○	○	○
00-41	内召板下楼指令 3 (33~48 楼)		只读		○	○	○	○	○	○
00-42	外召板下楼显示 1 (1~16 楼)		只读		○	○	○	○	○	○
00-43	外召板下楼显示 2 (17~32 楼)		只读		○	○	○	○	○	○
00-44	外召板下楼显示 3 (33~48 楼)		只读		○	○	○	○	○	○
00-45	目前楼层		只读		○	○	○	○	○	○

参数码	参数功能	设定范围	等级	出厂值	VF	VFP	SVC	FOCPG	TOCPG	FOCPM
00-46	目前位置(0.1mm)	只读			0	0	0	0	0	0
00-47	目前位置(1m)	只读			0	0	0	0	0	0
00-48	电梯错误码	只读			0	0	0	0	0	0
00-49	秤重补偿输入量	只读			0	0	0	0	0	0
00-50	轿顶板输入端子 MI1~MI8 状态	只读			0	0	0	0	0	0
00-51	轿顶板输入端子 RY1~RY8 状态	只读			0	0	0	0	0	0
00-52	运行次数(万次)	只读			0	0	0	0	0	0
00-53	运行次数(次)	只读			0	0	0	0	0	0
00-54	外召板通讯状态 1(1~16 楼)	只读			0	0	0	0	0	0
00-55	外召板通讯状态 2(17~32 楼)	只读			0	0	0	0	0	0
00-56	外召板通讯状态 3(33~48 楼)	只读			0	0	0	0	0	0
00-57	PGHS 卡错误码	只读			0	0	0	0	0	0
00-58	方向 + 最远层	只读			0	0	0	0	0	0
00-59	目标层	只读			0	0	0	0	0	0
00-60	第一次异常记录	只读			0	0	0	0	0	0
00-61	第一次异常时间(分钟)	只读			0	0	0	0	0	0
00-62	第一次异常时间(天数)	只读			0	0	0	0	0	0
00-63	显示故障之速度命令	只读			0	0	0	0	0	0
00-64	显示故障之输出电压	只读			0	0	0	0	0	0
00-65	显示故障之 VBUS 电压	只读			0	0	0	0	0	0
00-66	显示故障之输出速度	只读			0	0	0	0	0	0
00-67	显示故障之输出电流	只读			0	0	0	0	0	0
00-68	显示故障之电机速度	只读			0	0	0	0	0	0
00-69	显示故障之输出功率	只读			0	0	0	0	0	0
00-70	显示故障之输出转矩	只读			0	0	0	0	0	0
00-71	显示故障之多机能输入端子 MI1~MI8 状态	只读			0	0	0	0	0	0
00-72	显示故障之多机能输入端子 MI9~MI22 状态	只读			0	0	0	0	0	0
00-73	保留									
00-74	显示故障之多机能端子 RY1~RY16 状态	只读			0	0	0	0	0	0
00-75	显示故障之 IED 驱动状态	只读			0	0	0	0	0	0
00-76	第二次异常记录	只读			0	0	0	0	0	0
00-77	第二次异常时间(分钟)	只读			0	0	0	0	0	0
00-78	第二次异常时间(天数)	只读			0	0	0	0	0	0
00-79	第三次异常记录	只读			0	0	0	0	0	0
00-80	第三次异常时间(分钟)	只读			0	0	0	0	0	0
00-81	第三次异常时间(天数)	只读			0	0	0	0	0	0
00-82	第四次异常记录	只读			0	0	0	0	0	0
00-83	第四次异常时间(分钟)	只读			0	0	0	0	0	0
00-84	第四次异常时间(天数)	只读			0	0	0	0	0	0
00-85	第五次异常记录	只读			0	0	0	0	0	0
00-86	第五次异常时间(分钟)	只读			0	0	0	0	0	0
00-87	第五次异常时间(天数)	只读			0	0	0	0	0	0
00-88	第六次异常记录	只读			0	0	0	0	0	0
00-89	第六次异常时间(分钟)	只读			0	0	0	0	0	0
00-90	第六次异常时间(天数)	只读			0	0	0	0	0	0
00-91	数据显示	只读			0	0	0	0	0	0
00-92	显示电机运转时间(分钟)	只读			0	0	0	0	0	0
00-93	显示电机运转时间(天数)	只读			0	0	0	0	0	0
00-94	驱动额定电流	只读			0	0	0	0	0	0
00-95	驱动固件版本	只读			0	0	0	0	0	0

01 系统参数

✎表示可在运转中执行设定功能

☑表示可设定参数是否为显示/隐藏功能

参数码	参数功能	设定范围	等级	出厂值	VF	VFP	SVC	FOCPG	TOCPG	FOCPM
01-00	IED 一体机机种代码识别	8: 230V, 3HP 10: 230V, 5HP 11: 460 V, 5HP (4.0kW) 12: 230V, 7.5HP 13: 460 V, 7.5HP 14: 230V, 10HP 15: 460V, 10HP 16: 230V, 15HP 17: 460V, 15HP 18: 230V, 20HP 19: 460V, 20HP 20: 230V, 25HP 21: 460V, 25HP 22: 230V, 30HP 23: 460V, 30HP 24: 230V, 40HP 25: 460V, 40HP 26: 230V, 50HP 27: 460V, 50HP 29: 460V, 60HP 31: 460V, 75HP 33: 460V, 100HP		只读	○	○	○	○	○	○
01-01	参数管理设定	0: 无功能 1: 参数写保护 3: 开启隐藏参数(☑) 8: 面板操作无效 9: 参数重置 (基底频率为 50Hz) 10: 参数重置 (基底频率为 60Hz)		0	○	○	○	○	○	○
01-02	控制方式	0: V/F 控制 1: V/F 控制+编码器(Encoder)(VFP) 2: 无感测向量控制(SVC) 3: FOC 向量控制+编码器(Encoder)(FOCPG) 4: 转矩控制+编码器(Encoder)(TOCPG) 8: FOC PM 控制(FOCPM)		0	○	○	○	○	○	○
01-03	系统控制	bit 0=0: 无功能 bit 0=1: ASR 自动调整, PDFF 致能 bit 7=0: 无功能 bit 7=1: 致能启动位置控制 bit 10 = 0: 无功能 bit 10 = 1: 直接停靠致能 bit 15=0: 无功能 bit 15=1: 透过前次断电之磁极位置启动		0x0481h				○		○
✎ 01-04	电梯速度	0.10~4.00 m/s		1.00				○		○
01-05	最大操作频率	10.00~400.00Hz		60.00/ 50.00	○	○	○	○	○	○
✎ 01-06	参数保护解码输入	1~9998, 10000~65535 0~2: 记录密码错误次数		0	○	○	○	○	○	○
✎ 01-07	参数保护密码设定	1~9998, 10000~65535 0: 未设定密码锁或 01-06 密码输入成功 1: 参数已被锁定	☑	0	○	○	○	○	○	○
✎ 01-08	载波频率	2~15KHz	☑	12	○	○	○	○	○	○
✎ 01-09	自动稳压功能(AVR)	0: 开启 AVR 1: 取消 AVR 2: 停车减速时取消 AVR	☑	0	○	○	○	○	○	○
✎ 01-10	冷却散热风扇控制方式	0: 风扇持续运转 1: 停机运转一分钟后停止 2: 随驱动器运转/停止动作	☑	2	○	○	○	○	○	○

参数码	参数功能	设定范围	等级	出厂值	VF	VFP	SVC	FOCP	TOCP	FOCPM
		3: 侦测散热片温度到达后再启动 4: 风扇不运转								
✓ 01-11	车箱加速度	0.20~2.00m/s ²	☑	0.75	○	○	○	○	○	○
✓ 01-12	加速中电机电流	50~200%	☑	150	○	○	○	○	○	○
✓ 01-13	监控数据地址	0~FFFF	☑	0	○	○	○	○	○	○
✓ 01-14	万年历(RTM_HOURMIN)	00~2359	☑	0	○	○	○	○	○	○
✓ 01-15	万年历(RTM_WEEK)	0~6	☑	0	○	○	○	○	○	○
✓ 01-16	万年历(RTM_MONDAY)	101~1231	☑	101	○	○	○	○	○	○
✓ 01-17	万年历(RTM_YEAR)	0~99	☑	0	○	○	○	○	○	○

02 电机参数

✎表示可在运转中执行设定功能

☑表示可设定参数是否为显示/隐藏功能

参数码	参数功能	设定范围	等级	出厂值	VF	VFP	SVC	FOCPG	TOCPG	FOCPM
02-00	电机参数自动量测	0: 无功能 1: 动态测试 2: 静态测试		0			○	○	○	○
02-01	电机满载电流	(30~120%)*该機種额定电流(Amps)		###	○	○	○	○	○	○
02-02	电机额定功率	0.00~655.35kW		###			○	○	○	○
02-03	电机额定转速(rpm)	0~65535		1710		○	○	○	○	○
02-04	电机极数	2~96		4	○	○	○	○	○	○
02-05	磁极与 PG 原点偏移角度	0.0~360.0°		360.0						○
02-06	驱动器输出方向	0: 与设定方向相同 1: 与设定方向相反		0	○	○	○	○	○	○
02-07	编码器(Encoder)种类选择	0: 无功能 1: ABZ 2: ABZ+Hall 3: SIN/COS + Sinusoidal 4: SIN/COS + Endat 5: SIN/COS 6: SIN/COS + Hiperface		0		○		○	○	○
02-08	编码器(Encoder)每转产生之脉波点数	1~25000		600		○		○	○	○
02-09	编码器(Encoder)输入型式设定	0: 无功能 1: A/B 相脉波列 A 相超前 B 相 90 度为正转 2: A/B 相脉波列 B 相超前 A 相 90 度为正转 3: A 相为脉波列, B 相为方向符号 L 为反转 H 为正转 4: A 相为脉波列, B 相为方向符号 L 为正转 H 为反转 5: 单相输入		0		○		○	○	○
02-10	U、V、W 输入模式选择	0: Z 讯号在 U 相的下缘 1: Z 讯号在 U 相的上缘		0		○		○	○	○
02-11	电机额定频率	0.00~400.00Hz		60.00/ 50.00	○	○	○	○	○	○
02-12	电机额定电压	230V 機種: 0.0V~255.0V 460V 機種: 0.0V~510.0V		220.0 440.0	○	○	○	○	○	○
02-13	电机无载电流	0~电机满载电流(参数 02-01)设定值	☑	###		○	○	○	○	
02-14	电机参数 Rs	0.000~65.535Ω	☑	0.000			○	○	○	
02-15	电机参数 Rr	0.000~65.535Ω	☑	0.000			○	○	○	
02-16	电机参数 Lm	0.0~6553.5mH	☑	0.0			○	○	○	
02-17	电机参数 Lx	0.0~6553.5mH	☑	0.0			○	○	○	
02-18	反电动势	0.0~6553.5Vrms	☑	0.0						○
02-19	磁极重新定位	0: 保留 1: 重新设定磁极定位 2: 保留	☑	0						○
✎ 02-20	转矩补偿低通滤波时间	0.001~10.000 秒	☑	0.020			○			
✎ 02-21	转差补偿低通滤波时间	0.001~10.000 秒	☑	0.100			○			
✎ 02-22	转矩补偿增益	0~10	☑	0	○	○				
✎ 02-23	滑差补偿增益	0.00~10.00	☑	0.00	○	○	○			
✎ 02-24	滑差误差准位	0~1000% (0: 不检测)	☑	0		○	○	○		
✎ 02-25	滑差误差检测时间	0.0~10.0 秒	☑	1.0		○	○	○		
✎ 02-26	过滑差检出选择	0: 警告并继续运转 1: 警告且减速停车 2: 警告且自由停车	☑	0		○	○	○		
✎ 02-27	震荡补偿因子	0~10000 (0: 不动作)	☑	2000	○	○	○			
02-28	累计电机运转时间(分钟)	00~1439	☑	00	○	○	○	○	○	○
02-29	累计电机运转时间(天数)	00~65535	☑	00	○	○	○	○	○	○

参数码	参数功能	设定范围	等级	出厂值	VF	VFP	SVC	FOCPG	TOCPG	FOCPM
02-30	第二输出频率设定 1	0.00~400.00Hz	<input checked="" type="checkbox"/>	0.50	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>				
02-31	第二输出电压设定 1	230V 机种: 0.0V~255.0V 460V 机种: 0.0V~510.0V	<input checked="" type="checkbox"/>	5.0 10.0	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>				
02-32	第三输出频率设定 1	0.00~400.00Hz	<input checked="" type="checkbox"/>	0.50	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>				
02-33	第三输出电压设定 1	230V 机种: 0.0V~255.0V 460V 机种: 0.0V~510.0V	<input checked="" type="checkbox"/>	5.0 10.0	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>				
02-34	第四输出频率设定 1	0.00~400.00Hz	<input checked="" type="checkbox"/>	0.00	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	
02-35	第四输出电压设定 1	230V 机种: 0.0V~255.0V 460V 机种: 0.0V~510.0V	<input checked="" type="checkbox"/>	0.0 0.0	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>				
02-36	启动频率	0.00~400.00Hz	<input checked="" type="checkbox"/>	0.00	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>		

03 多功能输出/入功能参数

✓表示可在运转中执行设定功能

☑表示可设定参数是否为显示/隐藏功能

参数码	参数功能	设定范围	等级	出厂值	VF	VFP	SVC	FOCPG	TOCPG	FOCPM
03-00	多功能输入指令 1 (MI1)	0: No function		101	○	○	○	○	○	○
03-01	多功能输入指令 2 (MI2)	1: 检修信号(常开)		2	○	○	○	○	○	○
03-02	多功能输入指令 3 (MI3)	2: 检修上行(常开)		3					○	
03-03	多功能输入指令 4 (MI4)	3: 检修下行(常开)		4	○	○	○	○	○	○
03-04	多功能输入指令 5 (MI5)	4: 上平层信号(常开)		5	○	○	○	○	○	○
03-05	多功能输入指令 6 (MI6)	5: 下平层信号(常开)		6	○	○	○	○	○	○
03-06	多功能输入指令 7 (MI7)	6: 门区输入(常开)		7	○	○	○	○	○	○
03-07	多功能输入指令 8 (MI8)	7: 门锁回路反馈(常开)		8	○	○	○	○	○	○
03-08	多功能输入指令 9 (MI9)	8: 抱闸反馈(常开)		9	○	○	○	○	○	○
03-09	多功能输入指令 10 (MI10)	9: 运行输出反馈(常开)		101	○	○	○	○	○	○
03-10	多功能输入指令 11 (MI11)	10: 安全回路反馈(常开)		111	○	○	○	○	○	○
03-11	多功能输入指令 12 (MI12)	11: 上限位信号(常开)		112	○	○	○	○	○	○
03-12	多功能输入指令 13 (MI13)	12: 上 1 级强减(常开)		113	○	○	○	○	○	○
03-13	多功能输入指令 14 (MI14)	13: 上 2 级强减(常开)		114	○	○	○	○	○	○
03-14	多功能输入指令 15 (MI15)	14: 上 3 级强减(常开)		115	○	○	○	○	○	○
03-15	多功能输入指令 16 (MI16)	15: 下限位信号(常开)		116	○	○	○	○	○	○
03-16	多功能输入指令 17 (MI17)	16: 下 1 级强减(常开)		117	○	○	○	○	○	○
03-17	多功能输入指令 18 (MI18)	17: 下 2 级强减(常开)		118	○	○	○	○	○	○
03-18	多功能输入指令 19 (MI19)	18: 下 3 级强减(常开)		0	○	○	○	○	○	○
03-19	多功能输入指令 20 (MI20)	19: 封门输出反馈(常开)		0	○	○	○	○	○	○
03-20	多功能输入指令 21 (MI21)	20: 安全回路反馈 2(常开)		0	○	○	○	○	○	○
03-21	多功能输入指令 22 (MI22)	21: 抱闸反馈 2(常开)		0	○	○	○	○	○	○
03-22	多功能输入指令 23 (MI23)	22: 门锁回路反馈 2(常开)		0	○	○	○	○	○	○
03-23	多功能输入指令 24 (MI24)	23: 超载输入(常开)		0	○	○	○	○	○	○
03-24	扩充多功能输入指令 1 (XI1)	24: 满载输入(常开)		0	○	○	○	○	○	○
03-25	扩充多功能输入指令 2 (XI2)	25: 消防信号(常开)		0	○	○	○	○	○	○
03-26	扩充多功能输入指令 3 (XI3)	26: 消防模式(常开)		0	○	○	○	○	○	○
03-27	扩充多功能输入指令 4 (XI4)	27: 光幕信号 1(常开)		0	○	○	○	○	○	○
03-28	扩充多功能输入指令 5 (XI5)	28: 光幕信号 2(常开)		0	○	○	○	○	○	○
03-29	扩充多功能输入指令 6 (XI6)	29: 锁梯信号(常开)		0	○	○	○	○	○	○
03-30	扩充多功能输入指令 7 (XI7)	30: 紧急电源反馈(常开)		0	○	○	○	○	○	○
03-31	扩充多功能输入指令 8(XI8)	101: 检修信号(常闭)		0	○	○	○	○	○	○
03-32	扩充多功能输入指令 9 (XI9)	102: 检修上行(常闭)		0	○	○	○	○	○	○
03-33	扩充多功能输入指令 10 (XI10)	103: 检修下行(常闭) 104: 上平层信号(常闭)		0	○	○	○	○	○	○
03-34	扩充多功能输入指令 11(XI11)	105: 下平层信号(常闭)		0	○	○	○	○	○	○
03-35	扩充多功能输入指令 12 (XI12)	106: 门区输入(常闭) 107: 门锁回路反馈(常闭) 108: 抱闸反馈(常闭) 109: 运行输出反馈(常闭) 110: 安全回路反馈(常闭) 111: 上限位信号(常闭) 112: 上 1 级强减(常闭) 113: 上 2 级强减(常闭) 114: 上 3 级强减(常闭) 115: 下限位信号(常闭) 116: 下 1 级强减(常闭) 117: 下 2 级强减(常闭) 118: 下 3 级强减(常闭)		0	○	○	○	○	○	○

参数码	参数功能	设定范围	等级	出厂值	VF	VFP	SVC	FOCPG	TOCPG	FOCPM
		119: 封门输出反馈(常闭)								
		120: 安全回路反馈 2(常闭)								
		121: 抱闸反馈 2(常闭)								
		122: 门锁回路反馈 2(常闭)								
		123: 超载输入(常闭)								
		124: 满载输入(常闭)								
		125: 消防信号(常闭)								
		126: 消防模式(常闭)								
		127: 光幕信号 1(常闭)								
		128: 光幕信号 2(常闭)								
		129: 锁梯信号(常闭)								
		130: 紧急电源反馈(常闭)								
✓	03-36	数字输入工作方向 1	0~65535	0	○	○	○	○	○	○
✓	03-37	数字输入工作方向 2	0~65535	0	○	○	○	○	○	○
✓	03-38	数字输入工作方向 3	0~65535	0	○	○	○	○	○	○
✓	03-39	数字输入响应时间	0.001~ 30.000 秒	0.005	○	○	○	○	○	○
✓	03-40	多功能输出 Relay 1	0: 无功能	1	○	○	○	○	○	○
✓	03-41	多功能输出 Relay 2	1: 电机电磁阀控制输出	2	○	○	○	○	○	○
✓	03-42	多功能输出 Relay 3	2: 机械煞车释放	3	○	○	○	○	○	○
✓	03-43	多功能输出 Relay 4	3: 机械煞车加强释放	0	○	○	○	○	○	○
✓	03-44	多功能输出 Relay 5	4: 机械煞车、电磁接触器正常	0	○	○	○	○	○	○
✓	03-45	多功能输出 Relay 6	5: 故障输出	0	○	○	○	○	○	○
✓	03-46	多功能输出 Relay 7	6: 运行监控	0	○	○	○	○	○	○
✓	03-47	多功能输出 Relay 8	7: 并联控制准备完成	0	○	○	○	○	○	○
✓	03-48	多功能输出 Relay 9	8: 封门接触器输出	0	○	○	○	○	○	○
✓	03-49	多功能输出 Relay 10	9: 门机 1 开门	0	○	○	○	○	○	○
✓	03-50	多功能输出 Relay 11	10: 门机 1 关门	0	○	○	○	○	○	○
✓	03-51	多功能输出 Relay 12	11: 门机 2 开门	0	○	○	○	○	○	○
✓	03-52	多功能输出 Relay 13	12: 门机 2 关门	0	○	○	○	○	○	○
✓	03-53	多功能输出 Relay 14	13: 门锁短接输出	0	○	○	○	○	○	○
✓	03-54	多功能输出 Relay 15	14: 紧急电源输出	0	○	○	○	○	○	○
✓	03-55	多功能输出 Relay 16	15: 永磁电机封星输出	0	○	○	○	○	○	○
		16~29: 保留								
✓	03-56	数字输出方向	0~65535	0	○	○	○	○	○	○
✓	03-57	AUI1 模拟输入功能选择	0: 无功能 1: 荷重补偿 (Preload input) 2: 正温度系数热敏电阻(PTC)输入值 3~10: 保留	1	○	○	○	○	○	○
✓	03-58	AUI1 模拟输入偏压	-100.0~100.0%	0.0	○	○	○	○	○	○
✓	03-59	AUI1 模拟输入增益	-500.0~500.0%	100.0	○	○	○	○	○	○
✓	03-60	秤重信号来源	0: 无称重信号 1: 称重信号由 AUI 输入 2: 称重信号由轿顶板输入 3: 保留	0			○	○	○	○

04 楼层位置参数

↙表示可在运转中执行设定功能

☑表示可设定参数是否为显示/隐藏功能

参数码	参数功能	设定范围	等级	出厂值	VF	VFP	SVC	FOCPG	TOCPG	FOCPM
04-00	着床板长度	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-01	上下平层信号间距	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-02	楼层 1 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-03	楼层 1 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-04	楼层 2 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-05	楼层 2 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-06	楼层 3 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-07	楼层 3 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-08	楼层 4 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-09	楼层 4 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-10	楼层 5 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-11	楼层 5 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-12	楼层 6 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-13	楼层 6 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-14	楼层 7 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-15	楼层 7 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-16	楼层 8 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-17	楼层 8 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-18	楼层 9 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-19	楼层 9 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-20	楼层 10 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-21	楼层 10 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-22	楼层 11 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-23	楼层 11 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-24	楼层 12 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-25	楼层 12 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-26	楼层 13 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-27	楼层 13 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-28	楼层 14 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-29	楼层 14 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-30	楼层 15 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-31	楼层 15 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-32	楼层 16 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-33	楼层 16 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-34	楼层 17 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-35	楼层 17 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-36	楼层 18 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-37	楼层 18 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-38	楼层 19 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-39	楼层 19 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-40	楼层 20 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-41	楼层 20 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-42	楼层 21 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-43	楼层 21 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-44	楼层 22 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-45	楼层 22 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-46	楼层 23 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-47	楼层 23 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-48	楼层 24 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-49	楼层 24 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-50	楼层 25 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-51	楼层 25 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-52	楼层 26 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-53	楼层 26 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-54	楼层 27 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○

参数码	参数功能	设定范围	等级	出厂值	VF	VFP	SVC	FOCPG	TOCPG	FOCPM
04-55	楼层 27 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-56	楼层 28 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-57	楼层 28 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-58	楼层 29 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-59	楼层 29 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-60	楼层 30 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-61	楼层 30 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-62	楼层 31 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-63	楼层 31 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-64	楼层 32 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-65	楼层 32 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-66	楼层 33 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-67	楼层 33 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-68	楼层 34 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-69	楼层 34 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-70	楼层 35 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-71	楼层 35 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-72	楼层 36 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-73	楼层 36 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-74	楼层 37 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-75	楼层 37 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-76	楼层 38 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-77	楼层 38 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-78	楼层 39 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-79	楼层 39 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-80	楼层 40 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-81	楼层 40 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-82	楼层 41 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-83	楼层 41 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-84	楼层 42 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-85	楼层 42 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-86	楼层 43 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-87	楼层 43 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-88	楼层 44 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-89	楼层 44 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-90	楼层 45 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-91	楼层 45 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-92	楼层 46 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-93	楼层 46 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
04-94	楼层 47 位置 -高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
04-95	楼层 47 位置 -低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○

05 楼层显示参数

↙表示可在运转中执行设定功能

☑表示可设定参数是否为显示/隐藏功能

参数码	参数功能	设定范围	等级	出厂值	VF	VFP	SVC	FOCPG	TOCPG	FOCPM	
05-00	物理楼层 1 对应显示	0~9999 设定值: XX YY XX: 十位数 YY: 个位数 00='0' 01='1' 02='2' 03='3' 04='4' 05='5' 06='6' 07='7' 08='8' 09='9' 10='A' 11='B' 12='G' 13='H' 14='L' 15='M' 16='P' 17='R' 18='-' 19='' 20='X' 21=up_icon 22=down_icon		1	○	○	○	○	○	○	
05-01	物理楼层 2 对应显示			2	○	○	○	○	○	○	○
05-02	物理楼层 3 对应显示			3	○	○	○	○	○	○	○
05-03	物理楼层 4 对应显示			4	○	○	○	○	○	○	○
05-04	物理楼层 5 对应显示			5	○	○	○	○	○	○	○
05-05	物理楼层 6 对应显示			6	○	○	○	○	○	○	○
05-06	物理楼层 7 对应显示			7	○	○	○	○	○	○	○
05-07	物理楼层 8 对应显示			8	○	○	○	○	○	○	○
05-08	物理楼层 9 对应显示			9	○	○	○	○	○	○	○
05-09	物理楼层 10 对应显示			100	○	○	○	○	○	○	○
05-10	物理楼层 11 对应显示			101	○	○	○	○	○	○	○
05-11	物理楼层 12 对应显示			102	○	○	○	○	○	○	○
05-12	物理楼层 13 对应显示			103	○	○	○	○	○	○	○
05-13	物理楼层 14 对应显示			104	○	○	○	○	○	○	○
05-14	物理楼层 15 对应显示			105	○	○	○	○	○	○	○
05-15	物理楼层 16 对应显示			106	○	○	○	○	○	○	○
05-16	物理楼层 17 对应显示			107	○	○	○	○	○	○	○
05-17	物理楼层 18 对应显示			108	○	○	○	○	○	○	○
05-18	物理楼层 19 对应显示			109	○	○	○	○	○	○	○
05-19	物理楼层 20 对应显示			200	○	○	○	○	○	○	○
05-20	物理楼层 21 对应显示			201	○	○	○	○	○	○	○
05-21	物理楼层 22 对应显示			202	○	○	○	○	○	○	○
05-22	物理楼层 23 对应显示			203	○	○	○	○	○	○	○
05-23	物理楼层 24 对应显示			204	○	○	○	○	○	○	○
05-24	物理楼层 25 对应显示			205	○	○	○	○	○	○	○
05-25	物理楼层 26 对应显示			206	○	○	○	○	○	○	○
05-26	物理楼层 27 对应显示			207	○	○	○	○	○	○	○
05-27	物理楼层 28 对应显示			208	○	○	○	○	○	○	○
05-28	物理楼层 29 对应显示			209	○	○	○	○	○	○	○
05-29	物理楼层 30 对应显示			300	○	○	○	○	○	○	○
05-30	物理楼层 31 对应显示			301	○	○	○	○	○	○	○
05-31	物理楼层 32 对应显示			302	○	○	○	○	○	○	○
05-32	物理楼层 33 对应显示			303	○	○	○	○	○	○	○
05-33	物理楼层 34 对应显示			304	○	○	○	○	○	○	○
05-34	物理楼层 35 对应显示			305	○	○	○	○	○	○	○
05-35	物理楼层 36 对应显示			306	○	○	○	○	○	○	○
05-36	物理楼层 37 对应显示			307	○	○	○	○	○	○	○
05-37	物理楼层 38 对应显示			308	○	○	○	○	○	○	○
05-38	物理楼层 39 对应显示			309	○	○	○	○	○	○	○
05-39	物理楼层 40 对应显示			400	○	○	○	○	○	○	○
05-40	物理楼层 41 对应显示			401	○	○	○	○	○	○	○
05-41	物理楼层 42 对应显示			402	○	○	○	○	○	○	○
05-42	物理楼层 43 对应显示			403	○	○	○	○	○	○	○
05-43	物理楼层 44 对应显示			404	○	○	○	○	○	○	○
05-44	物理楼层 45 对应显示			405	○	○	○	○	○	○	○
05-45	物理楼层 46 对应显示			406	○	○	○	○	○	○	○
05-46	物理楼层 47 对应显示			407	○	○	○	○	○	○	○

06 速度控制参数

↘表示可在运转中执行设定功能

☑表示可设定参数是否为显示/隐藏功能

参数码	参数功能	设定范围	等级	出厂值	VF	VFP	SVC	FOCPG	TOCPG	FOCPM
↘ 06-00	加速度	0.00~2.00m/s ²		0.50	○	○	○	○		○
↘ 06-01	减速度	0.00~2.00m/s ²		0.50	○	○	○	○		○
↘ 06-02	强减速度	0.00~2.00 m/s ²		0.75	○	○	○	○		○
↘ 06-03	S 加速起始时间设定 S1	0.00~25.00 秒		2.00	○	○	○	○		○
↘ 06-04	S 加速到达时间设定 S2	0.00~25.00 秒		2.00	○	○	○	○		○
↘ 06-05	S 减速起始时间设定 S3	0.30~4.00 秒		2.00	○	○	○	○		○
↘ 06-06	S 减速到达时间设定 S4	0.30~4.00 秒		2.00	○	○	○	○		○
↘ 06-07	停车减速度	0.00~20.00 m/s ²		20.00	○	○	○	○		○
↘ 06-08	保留速度(零速)	0.10~4.00 m/s		0.00	○	○	○	○		○
↘ 06-09	保留速度(无段数)	0.10~4.00 m/s		0.02	○	○	○	○		○
↘ 06-10	楼层搜索速度	0.10~4.00 m/s		0.10	○	○	○	○		○
↘ 06-11	检修速度	0.10~4.00 m/s		0.10	○	○	○	○		○
↘ 06-12	平层速度	0.10~4.00 m/s		0.05	○	○	○	○		○
↘ 06-13	快车运行速度	0.10~4.00 m/s		1.00	○	○	○	○		○
↘ 06-14	救援速度	0.10~4.00 m/s		0.10	○	○	○	○		○
06-15	电梯启动时机械煞车释放延迟时间	0.000~65.000 秒		0.250	○	○	○	○	○	○
06-16	电梯停止时机械煞车抱闸延迟时间	0.000~65.000 秒		0.250	○	○	○	○	○	○
↘ 06-17	驱动器与马达间电磁接触器导通延迟时间	0.000~65.000 秒		0.200	○	○	○	○	○	○
↘ 06-18	驱动器与马达间电磁接触器断开延迟时间	0.000~65.000 秒		0.200	○	○	○	○	○	○
↘ 06-19	直流制动电流准位	0~100%		0	○	○	○			
↘ 06-20	启动直流制动时间	0.0~60.0 秒		1.0	○	○	○	○		○
↘ 06-21	停止直流制动时间	0.0~60.0 秒		0.7	○	○	○	○		○
↘ 06-22	停车时转矩递减时间	0.000~5.000 秒		0.000				○	○	○
06-23	下限位位置-高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
06-24	下限位位置-低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
06-25	下 1 级强减位置-高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
06-26	下 1 级强减位置-低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
06-27	下 2 级强减位置-高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
06-28	下 2 级强减位置-低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
06-29	下 3 级强减位置-高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
06-30	下 3 级强减位置-低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
06-31	上限位位置-高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
06-32	上限位位置-低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
06-33	上 1 级强减位置-高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
06-34	上 1 级强减位置-低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
06-35	上 2 级强减位置-高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
06-36	上 2 级强减位置-低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
06-37	上 3 级强减位置-高位	0~9999m		0	○	○	○	○		○
06-38	上 3 级强减位置-低位	0.0~999.9mm		0.0	○	○	○	○		○
↘ 06-39	停车减速距离余量	0.0~6000.0mm		100.0	○	○	○	○		○

07 进阶速度控制参数

↗表示可在运转中执行设定功能

☑表示可设定参数是否为显示/隐藏功能

参数码	参数功能	设定范围	等级	出厂值	VF	VFP	SVC	FOCPG	TOCPG	FOCPM
↗ 07-00	惯量百分比	1~300%		60				○		○
↗ 07-01	零速频宽	0~40Hz		10				○		○
↗ 07-02	低速频宽	0~40Hz		10				○		○
↗ 07-03	高速频宽	0~40Hz		10				○		○
↗ 07-04	停车时零速频宽	0~40Hz		10				○		○
↗ 07-05	零速 ASR 增益 P	0.0~500.0%		100.0	○	○	○	○		○
↗ 07-06	零速 ASR 积分时间 I	0.000~10.000 秒		0.100	○	○	○	○		○
↗ 07-07	ASR 增益 P1	0.0~500.0%		100.0	○	○	○	○		○
↗ 07-08	ASR 积分时间 I1	0.000~10.000 秒		0.100	○	○	○	○		○
↗ 07-09	ASR 增益 P2	0.0~500.0%		100.0	○	○	○	○		○
↗ 07-10	ASR 积分时间 I2	0.000~10.000 秒		0.100	○	○	○	○		○
↗ 07-11	停车时零速 ASR 增益 P	0.0~500.0%		100.0	○	○	○	○		○
↗ 07-12	停车时零速 ASR 积分时间 I	0.000~10.000 秒		0.100	○	○	○	○		○
↗ 07-13	低/高速切换频率	0.00~6.67m/s (0: 无功能)		0.12	○	○	○	○		○
↗ 07-14	ASR 主低通滤波器增益	0.000~0.350 秒		0.008	○	○	○	○		○
↗ 07-15	零速/低速宽度调整	0.00~6.67m/s		0.08						○
↗ 07-16	低速/高速宽度调整	0.00~6.67m/s		0.08		○		○		○
↗ 07-17	正转电动转矩限制	0~300%		200				○	○	○
↗ 07-18	正转回生转矩限制	0~300%		200				○	○	○
↗ 07-19	反转电动转矩限制	0~300%		200				○	○	○
↗ 07-20	反转回生转矩限制	0~300%		200				○	○	○
↗ 07-21	PDF 增益值	0~200%		30				○		○
↗ 07-22	速度控制前馈增益	0~500%		0				○		○
↗ 07-23	零速位置控制持续时间	0.000~65.535 秒		0.450						○
↗ 07-24	零速位置控制增益 P	0~655.00%		100.00						○
↗ 07-25	起动位置控制低通滤波时间	0.000~65.535 秒		0.800						○
↗ 07-26	直接停车 P 增益	0.0~655.00 %		2.00				○		○
↗ 07-27	直接停车低通滤波时间	0~1.000 秒		0.018				○		○
↗ 07-28	位置控制 ASR 增益 P	0.0~1000.0		100.0						
↗ 07-29	位置控制 ASR 积分时间 I	0.000~10.000 秒		0.100						

08 电梯功能参数

↙表示可在运转中执行设定功能

☑表示可设定参数是否为显示/隐藏功能

参数码	参数功能	设定范围	等级	出厂值	VF	VFP	SVC	FOCPG	TOCPG	FOCPM
08-00	电梯最高层	1~47层		5	○	○	○	○	○	○
08-01	电梯最低层	1~47层		1	○	○	○	○	○	○
08-02	电梯基站	1~47层		1	○	○	○	○	○	○
08-03	消防基站	1~47层		1	○	○	○	○	○	○
08-04	锁梯基站	1~47层		1	○	○	○	○	○	○
08-05	服务层 1	0~FFFFh		FFFFh	○	○	○	○	○	○
08-06	服务层 2	0~FFFFh		FFFFh	○	○	○	○	○	○
08-07	服务层 3	0~FFFFh		FFFFh	○	○	○	○	○	○
08-08	群控数量	1~8		1	○	○	○	○	○	○
08-09	电梯编号	1~8		1	○	○	○	○	○	○
08-10	并联选择	b0: 1:群控模式		0	○	○	○	○	○	○
08-11	平层感应器延时	10~50ms		14	○	○	○	○	○	○
08-12	保安层	1~47层		1	○	○	○	○	○	○
↙ 08-13	集选方式	0: 全集选 1: 下集选 2: 上集选			○	○	○	○	○	○
08-14	下集选 1 开始时间 (时/分)	00.00~23.59		00.00	○	○	○	○	○	○
08-15	下集选 1 结束时间 (时/分)	00.00~23.59		00.00	○	○	○	○	○	○
08-16	下集选 2 开始时间 (时/分)	00.00~23.59		00.00	○	○	○	○	○	○
08-17	下集选 2 结束时间 (时/分)	00.00~23.59		00.00	○	○	○	○	○	○
08-18	分时服务 1 开始 (时/分)	00.00~23.59		00.00	○	○	○	○	○	○
08-19	分时服务 1 结束 (时/分)	00.00~23.59		00.00	○	○	○	○	○	○
08-20	分时服务 1 服务层 1	16 进制: 01~16 楼。设为"1"表示接收呼梯致能		FFFFh	○	○	○	○	○	○
08-21	分时服务 1 服务层 2	16 进制: 17~32 楼。设为"1"表示接收呼梯致能		FFFFh	○	○	○	○	○	○
08-22	分时服务 1 服务层 3	16 进制: 33~48 楼。设为"1"表示接收呼梯致能		FFFFh	○	○	○	○	○	○
08-23	分时服务 2 开始 (时/分)	00.00~23.59		00.00	○	○	○	○	○	○
08-24	分时服务 2 结束 (时/分)	00.00~23.59		00.00	○	○	○	○	○	○
08-25	分时服务 2 服务层 1	16 进制: 01~16 楼。设为"1"表示接收呼梯致能		FFFFh	○	○	○	○	○	○
08-26	分时服务 2 服务层 2	16 进制: 17~32 楼。设为"1"表示接收呼梯致能		FFFFh	○	○	○	○	○	○
08-27	分时服务 2 服务层 3	16 进制: 33~48 楼。设为"1"表示接收呼梯致能		FFFFh	○	○	○	○	○	○
08-28	高峰 1 开始时间 (时/分)	00.00~23.59		00.00	○	○	○	○	○	○
08-29	高峰 1 结束时间 (时/分)	00.00~23.59		00.00	○	○	○	○	○	○
08-30	高峰 1 楼层	1~47层		1	○	○	○	○	○	○
08-31	高峰 2 开始时间 (时/分)	00.00~23.59		00.00	○	○	○	○	○	○
08-32	高峰 2 结束时间 (时/分)	00.00~23.59		00.00	○	○	○	○	○	○
08-33	高峰 2 楼层	1~47层		1	○	○	○	○	○	○
↙ 08-34	测试楼层 1	1~47层		0	○	○	○	○	○	○
↙ 08-35	测试楼层 2	1~47层		0	○	○	○	○	○	○
↙ 08-36	测试楼层 3	1~47层		0	○	○	○	○	○	○
↙ 08-37	测试次数	0~60000: 测试次数设定 >60000: 测试次数无限		0	○	○	○	○	○	○
08-38	外召禁能	0: 内招有效, 外召有效 1: 内招有效, 外召无效 2: 内招无效, 外招有效 3: 内招无效, 外招无效		0	○	○	○	○	○	○
08-39	开门禁能	0: 允许开门 1: 禁止开门 2: 门机点动测试(须于检修模式下)		0	○	○	○	○	○	○
08-40	超载功能选择	0: 禁止超载运行 1: 允许超载运行		0	○	○	○	○	○	○
08-41	限位禁能	0: 限位开关有效 1: 限位开关无效		0	○	○	○	○	○	○
08-42	防捣乱功能	0: 此功能无效 1: 此功能有效		0	○	○	○	○	○	○
↙ 08-43	紧急电源运行速度	0.00~6.67m/s		0.00	○	○	○	○	○	○

参数码	参数功能	设定范围	等级	出厂值	VF	VFG	SVC	FOCPG	TOCPG	FOCPM
08-44	停电选择	0: 电机无运行 1: UPS 供电运行		0	○	○	○	○		○
08-45	空闲返基站时间	1~240min		10	○	○	○	○		○
08-46	风扇、照明关闭时间	0~60000 秒		300	○	○	○	○		○
08-47	楼层运行间隔时间	0~45 秒		45	○	○	○	○		○
08-48	厂方功能选择 1	b9: 残疾人模式开启 设定 1: 开启 b10: 紧急电动 PM 马达自溜车模式 设定 1: 启动 b11: 紧急电动停止后处理. 设定 1: 开门延时后, 关门到位, 后断电 0: 开门到位后, 不断电 b12: 开门再平层 b13: 外招粘连处理模式		0080h	○	○	○	○		○
08-49	厂方功能选择 2	b0: 自动消防运行模式致能 b3: 门机到限位后停止输出 b5: 司机模式内建直驶开关。1: 内建 b12: 重上电反基站忽略 b15: 输出显示(0: 端子功能 1: 外部状态)		0000h	○	○	○	○		○
08-50	井道自学习	0: 井道自学习停止 1: 井道自学习启动		0	○	○	○	○		○
08-51	故障自动复归次数	0: 无自动复归功能 0~30000 次		0	○	○	○	○		○
08-52	自动复归间隔时间	0~60 秒		3	○	○	○	○		○

09 门控参数

↘表示可在运转中执行设定功能

☑表示可设定参数是否为显示/隐藏功能

参数码	参数功能	设定范围	等级	出厂值	VF	VFP	SVC	FOCPG	TOCPG	FOCPM
09-00	门机数量	0: 1台 1: 2台		0	○	○	○	○		○
09-01	轿顶板软件版本	0~99		FFFFh	○	○	○	○		○
09-02	门机 1 服务层 1	0~FFFFh		FFFFh	○	○	○	○		○
09-03	门机 1 服务层 2	0~FFFFh		FFFFh	○	○	○	○		○
09-04	门机 1 服务层 3	0~FFFFh		FFFFh	○	○	○	○		○
09-05	门机 2 服务层 1	0~FFFFh		FFFFh	○	○	○	○		○
09-06	门机 2 服务层 2	0~FFFFh		FFFFh	○	○	○	○		○
09-07	门机 2 服务层 3	0~FFFFh		FFFFh	○	○	○	○		○
09-08	开门时间保护	5~99 秒		10	○	○	○	○		○
09-09	关门时间保护	5~99 秒		15	○	○	○	○		○
09-10	开/关门次数	0~20 次		0	○	○	○	○		○
09-11	运行基站门状态	0: 正常关门 1: 开门等待		0	○	○	○	○		○
09-12	外召开门保持时间	1~30 秒		5	○	○	○	○		○
09-13	内召开门保持时间	1~30 秒		3	○	○	○	○		○
09-14	基站开门保持时间	1~30 秒		10	○	○	○	○		○
09-15	到站钟输出延时	0~1000ms		0	○	○	○	○		○

10 轿顶板多功能输出/入参数

↙表示可在运转中执行设定功能

☑表示可设定参数是否为显示/隐藏功能

参数码	参数功能	设定范围	等级	出厂值	VF	VFPG	SVC	FOCPG	TOCPG	FOCPM
10-00	轿顶板输入指令 1	0: 无功能		101	○	○	○	○	○	○
10-01	轿顶板输入指令 2	1: 前门开门限位(常开)		102	○	○	○	○	○	○
10-02	轿顶板输入指令 3	2: 前门关门限位(常开)		103	○	○	○	○	○	○
10-03	轿顶板输入指令 4	3: 前门光幕输入(常开)		105	○	○	○	○	○	○
10-04	轿顶板输入指令 5	4: 前门门机开门请求(常开)		106	○	○	○	○	○	○
10-05	轿顶板输入指令 6	5: 后门开门限位(常开)		107	○	○	○	○	○	○
10-06	轿顶板输入指令 7	6: 后门关门限位(常开)		9	○	○	○	○	○	○
10-07	轿顶板输入指令 8	7: 后门光幕输入(常开)		10	○	○	○	○	○	○
10-08	指令板 2 输入指令 1	8: 后门门机开门请求(常开)		0	○	○	○	○	○	○
10-09	指令板 2 输入指令 2	9: 超载输入(常开)		0	○	○	○	○	○	○
10-10	指令板 2 输入指令 3	10: 满载输入(常开)		0	○	○	○	○	○	○
10-11	指令板 2 输入指令 4	11: 前门开门按钮(常开)		0	○	○	○	○	○	○
10-12	指令板 2 输入指令 5	12: 前门关门按钮(常开)		0	○	○	○	○	○	○
10-13	指令板 2 输入指令 6	13: 前门开门延时按钮(常开)		0	○	○	○	○	○	○
10-14	指令板 2 输入指令 7	14: VIP 模式(常开)		0	○	○	○	○	○	○
10-15	指令板 2 输入指令 8	15: 司机运行开关(常开)		0	○	○	○	○	○	○
10-16	指令板 1 输入指令 1	16: 司机直驶开关(常开)		11	○	○	○	○	○	○
10-17	指令板 1 输入指令 2	17: 独立运行开关(常开)		12	○	○	○	○	○	○
10-18	指令板 1 输入指令 3	18: 消防一级救援开关(常开)		13	○	○	○	○	○	○
10-19	指令板 1 输入指令 4	19: 轿顶检修开关(常开)		14	○	○	○	○	○	○
10-20	指令板 1 输入指令 5	20: 轿顶检修上行(常开)		15	○	○	○	○	○	○
10-21	指令板 1 输入指令 6	21: 轿顶检修下行(常开)		16	○	○	○	○	○	○
10-22	指令板 1 输入指令 7	22: 紧急停止输入(常开)		17	○	○	○	○	○	○
10-23	指令板 1 输入指令 8	23: 照明控制输入(常开)		18	○	○	○	○	○	○
		24: 风扇控制输入(常开)								
		25: 后门开门按钮(常开)								
		26: 后门关门按钮(常开)								
		27: 后门开门延时按钮(常开)								
		28: 司机方向向上开关(常开)								
		29: 司机方向向下开关(常开)								
		30: 点动上行(常开)								
		31: 点动下行(常开)								
		32: 轻载开关输入(常开)								
		33: 前门安全触板(常开)								
		34: 后门安全触板(常开)								
		101: 前门开门限位(常闭)								
		102: 前门关门限位(常闭)								
		103: 前门光幕输入(常闭)								
		104: 前门门机开门请求(常闭)								
		105: 后门开门限位(常闭)								
		106: 后门关门限位(常闭)								
		107: 后门光幕输入(常闭)								
		108: 后门门机开门请求(常闭)								
		109: 超载输入(常闭)								
		110: 满载输入(常闭)								
		111: 前门开门按钮(常闭)								
		112: 前门关门按钮(常闭)								
		113: 前门开门延时按钮(常闭)								
		114: 直驶运行开关(常闭)								
		115: 司机运行开关(常闭)								
		116: 直驶开关(常闭)								
		117: 独立运行开关(常闭)								
		118: 消防一级救援开关(常闭)								
		119: 轿顶检修开关(常闭)								
		120: 轿顶检修上行(常闭)								

参数码	参数功能	设定范围	等级	出厂值	VF	VFP	SVC	FOCPG	TOCPG	FOCPM
		121: 轿顶检修下行(常闭)								
		122: 紧急停止输入(常闭)								
		123: 照明控制输入(常闭)								
		124: 风扇控制输入(常闭)								
		125: 后门开门按钮(常闭)								
		126: 后门关门按钮(常闭)								
		127: 后门开门延时按钮(常闭)								
		128: 司机方向向上开关(常闭)								
		129: 司机方向向下开关(常闭)								
		130: 点动上行(常闭)								
		131: 点动下行(常闭)								
		132: 轻载开关输入(常闭)								
		133: 前门安全触板(常闭)								
		134: 后门安全触板(常闭)								
10-24	轿顶板输出指令 1 (Od2)	0: 无功能		1	○	○	○	○	○	○
10-25	轿顶板输出指令 2 (Od1)	1: 前门开门输出(常开)		2	○	○	○	○	○	○
10-26	轿顶板输出指令 3 (Oc3)	2: 前门关门输出(常开)		3	○	○	○	○	○	○
10-27	轿顶板输出指令 4 (Oc2)	3: 后门开门输出(常开)		4	○	○	○	○	○	○
10-28	轿顶板输出指令 5 (Oc1)	4: 后门关门输出(常开)		5	○	○	○	○	○	○
10-29	轿顶板输出指令 6 (Ob3)	5: 超载讯号输出(通讯)(常开)		6	○	○	○	○	○	○
10-30	轿顶板输出指令 7 (Ob2)	6: 满载讯号输出(常开)		7	○	○	○	○	○	○
10-31	轿顶板输出指令 8 (Ob1)	7: 蜂鸣器输出(常开)		8	○	○	○	○	○	○
10-32	指令板 2 输出指令 1 (JP1)	8: 照明输出(常开)		0	○	○	○	○	○	○
10-33	指令板 2 输出指令 2 (JP2)	9: 风扇输出(常开)		0	○	○	○	○	○	○
10-34	指令板 2 输出指令 3 (JP3)	10: 前门开门中(常开)		0	○	○	○	○	○	○
10-35	指令板 2 输出指令 4 (JP4)	11: 前门关门中(常开)		0	○	○	○	○	○	○
10-36	指令板 2 输出指令 5 (JP5)	12: 前门开门延时显示(常开)		0	○	○	○	○	○	○
10-37	指令板 2 输出指令 6 (JP6)	13: 直驶运行显示(常开)		0	○	○	○	○	○	○
10-38	指令板 2 输出指令 7 (JP7)	14: 司机运行显示(常开)		0	○	○	○	○	○	○
10-39	指令板 2 输出指令 8 (JP8)	15: 司机换向显示(常开)		0	○	○	○	○	○	○
10-40	指令板 1 输出指令 1 (JP1)	16: 独立运行显示 (常开)		10	○	○	○	○	○	○
10-41	指令板 1 输出指令 2 (JP2)	17: 消防一级救援显示(常开)		11	○	○	○	○	○	○
10-42	指令板 1 输出指令 3 (JP3)	18: 电梯靠站(常开)		12	○	○	○	○	○	○
10-43	指令板 1 输出指令 4 (JP4)	19: 电梯停止(常开)		13	○	○	○	○	○	○
10-44	指令板 1 输出指令 5 (JP5)	20: 电梯上行输出(常开)		14	○	○	○	○	○	○
10-45	指令板 1 输出指令 6 (JP6)	21: 电梯下行输出(常开)		15	○	○	○	○	○	○
10-46	指令板 1 输出指令 7 (JP7)	22: 错误显示输出(常开)		16	○	○	○	○	○	○
10-47	指令板 1 输出指令 8 (JP8)	23: 前门重置输出(常开)		17	○	○	○	○	○	○
10-48	轿顶板输出指令 9 (Oa)	24: 前门慢速关门输出(常开)		0	○	○	○	○	○	○
		25: 后门重置输出(常开)								
		26: 后门慢速关门输出(常开)								
		27: 后门开门中(常开)								
		28: 后门关门中(常开)								
		29: 后门开门延时显示(常开)								
		101: 前门开门输出(常闭)								
		102: 前门关门输出(常闭)								
		103: 后门开门输出(常闭)								
		104: 后门关门输出(常闭)								
		105: 超载讯号输出(通讯)(常闭)								
		106: 满载讯号输出(常闭)								
		107: 蜂鸣器输出(常闭)								
		108: 照明输出(常闭)								
		109: 风扇输出(常闭)								
		110: 前门开门中(常闭)								
		111: 前门关门中(常闭)								
		112: 前门开门延时显示(常闭)								
		113: 直驶运行显示(常闭)								
		114: 司机运行显示(常闭)								

参数码	参数功能	设定范围	等级	出厂值	VF	VFP	SVC	FOCP	TOCP	FOCPM
		115: 司机换向显示(常闭)								
		116: 独立运行显示 (常闭)								
		117: 消防一级救援显示(常闭)								
		118: 电梯靠站(常闭)								
		119: 电梯停止(常闭)								
		120: 电提上行输出(常闭)								
		121: 电梯下行输出(常闭)								
		122: 错误显示输出(常闭)								
		123: 前门重置输出(常闭)								
		124: 前门慢速关门输出(常闭)								
		125: 后门重置输出(常闭)								
		126: 后门慢速关门输出(常闭)								
		127: 后门开门中(常闭)								
		128: 后门关门中(常闭)								
		129: 后门开门延时显示(常闭)								
10-49	数字输入工作方向 1	0~FFFFh		0	○	○	○	○	○	○
10-50	数字输入工作方向 2	0~FFFFh		0	○	○	○	○	○	○
10-51	数字输出方向 1	0~FFFFh		0	○	○	○	○	○	○
10-52	数字输出方向 2	0~FFFFh		0	○	○	○	○	○	○

11 保护参数

↗表示可在运转中执行设定功能

☑表示可设定参数是否为显示/隐藏功能

参数码	参数功能	设定范围	等级	出厂值	VF	VFP	SVC	FOCPG	TOCPG	FOCPM
↗ 11-00	机械煞车动作检出时间	0.00~10.00 秒		0.00	○	○	○	○	○	○
↗ 11-01	接触器动作检出时间	0.00~10.00 秒		0.00	○	○	○	○	○	○
↗ 11-02	软件煞车晶体放电位准设定	230V 系列: 350.0~450.0Vdc 460V 系列: 700.0~900.0Vdc		380.0 760.0	○	○	○	○	○	○
↗ 11-03	低电压位准	230V 系列: 160.0~220.0Vdc 460V 系列: 320.0~440.0Vdc	☑	180.0 360.0	○	○	○	○	○	○
↗ 11-04	欠相保护	0: 警告并继续运转 1: 警告且减速停车 2: 警告且自由停车	☑	2	○	○	○	○	○	○
↗ 11-05	电流限制	0~200%	☑	150				○	○	○
↗ 11-06	OH 过热警告温度准位	0.0~110.0℃	☑	90.0	○	○	○	○	○	○
↗ 11-07	PTC 动作选择	0: 警告并继续运转 1: 警告且减速停车	☑	0	○	○	○	○	○	○
↗ 11-08	PTC 准位	0.0~100.0%	☑	50.0	○	○	○	○	○	○
↗ 11-09	PTC 侦测滤波时间	0.00~10.00 秒	☑	0.20	○	○	○	○	○	○
↗ 11-10	紧急运行电源电压	230V 系列: 48.0~375.0Vdc 460V 系列: 96.0~750.0Vdc	☑	48.0 96.0	○	○	○	○	○	○
↗ 11-11	紧急运行电源容量	0.0~100.0KVA	☑	0.0	○	○	○	○	○	○
↗ 11-12	电机输出欠相侦测	0: 欠相保护禁能 1: 欠相保护致能	☑	0	○	○	○	○	○	○
↗ 11-13	错误动作选择	bit0 = 0: 低电压错误且自由停车 bit0 = 1: 低电压警告且自由停车 bit1 = 0: 风扇错误且自由停车 bit1 = 1: 风扇警告且自由停车	☑	2	○	○	○	○	○	○
↗ 11-14	转矩确认动作选择	0: 禁能 1: 致能	☑	0	○	○	○	○	○	○
↗ 11-15	编码器(Encoder)回授讯号错误处理	0: 警告并继续运转 1: 警告且减速停车 2: 警告且停止运转	☑	2		○		○	○	
↗ 11-16	编码器(Encoder)回授讯号错误时间	0.0~10.0 秒	☑	1.0		○		○	○	○
↗ 11-17	编码器(Encoder)失速位准	0~120% (0: 无功能)	☑	115		○	○	○		○
↗ 11-18	编码器(Encoder)失速侦测时间	0.0~2.0 秒	☑	0.1		○	○	○		○
↗ 11-19	编码器(Encoder)转差范围	0~50% (0: 无功能)	☑	50		○	○	○		○
↗ 11-20	编码器(Encoder)转差侦测时间	0.0~10.0 秒	☑	0.5		○	○	○		○
↗ 11-21	编码器(Encoder)失速及转差异常处理	0: 警告并继续运转 1: 警告且减速停车 2: 警告且停止运转	☑	2		○	○	○		

12 通讯参数

↘表示可在运转中执行设定功能

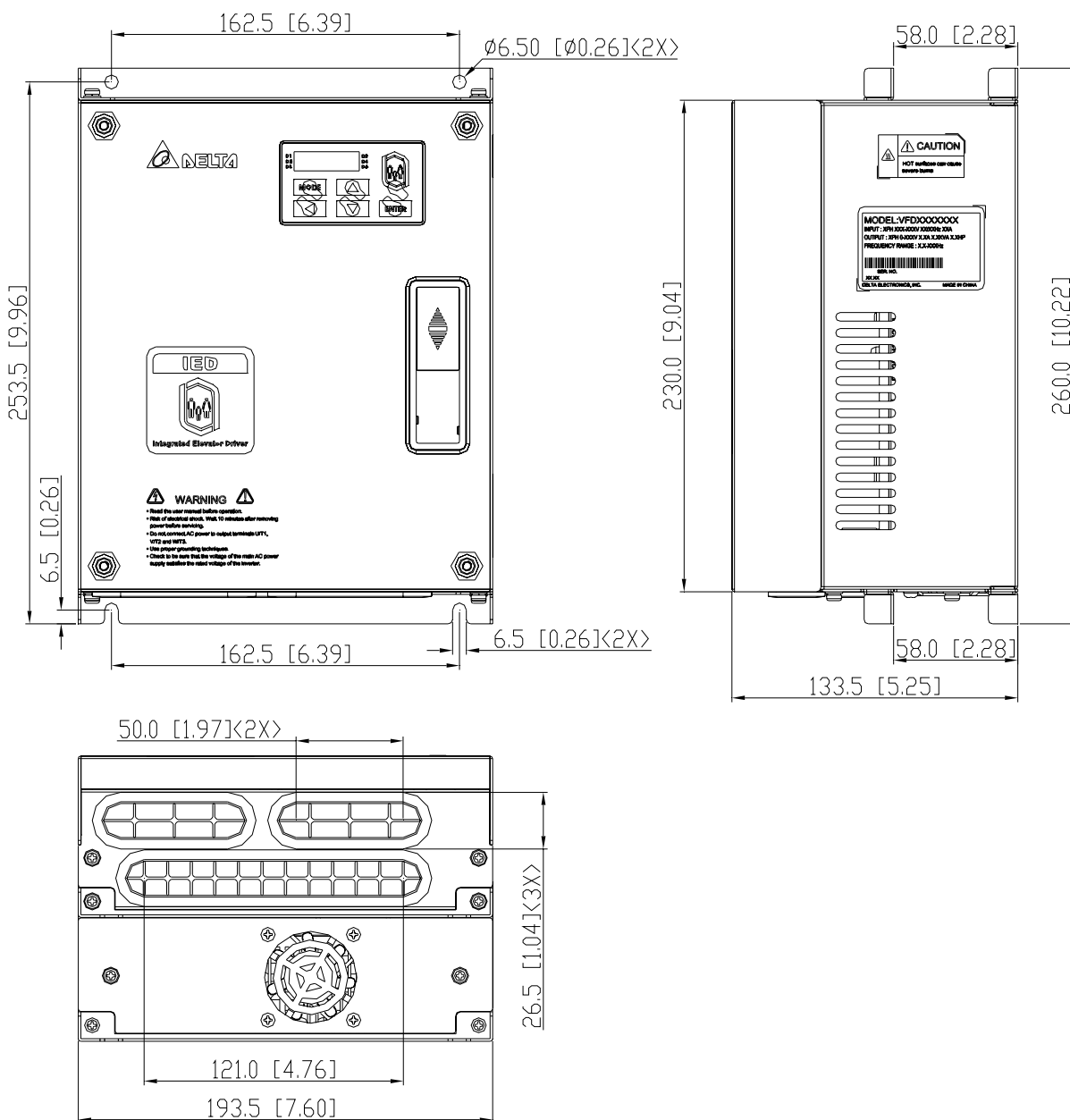
☑表示可设定参数是否为显示/隐藏功能

参数码	参数功能	设定范围	等级	出厂值	VF	VFPG	SVC	FOCPG	TOCPG	FOCPM
↘ 12-00	通讯地址	1~254		1	○	○	○	○	○	○
↘ 12-01	通讯传送速度(Keypad)	4.8~115.2Kbps		19.2	○	○	○	○	○	○
↘ 12-02	传输错误处理(Keypad)	0: 警告并继续运转 1: 警告且减速停车 2: 保留 3: 不处理也不显示		13	○	○	○	○	○	○
↘ 12-03	通讯传送速度 (Remote)	4.8~115.2Kbps		19.2	○	○	○	○	○	○
↘ 12-04	通讯格式(Remote)	0: 7N1 (ASCII) 1: 7N2 (ASCII) 2: 7E1 (ASCII) 3: 7O1 (ASCII) 4: 7E2 (ASCII) 5: 7O2 (ASCII) 6: 8N1 (ASCII) 7: 8N2 (ASCII) 8: 8E1 (ASCII) 9: 8O1 (ASCII) 10: 8E2 (ASCII) 11: 8O2 (ASCII) 12: 8N1 (RTU) 13: 8N2 (RTU) 14: 8E1 (RTU) 15: 8O1 (RTU) 16: 8E2 (RTU) 17: 8O2 (RTU)		13	○	○	○	○	○	○
↘ 12-05	传输错误处理(Keypad)	0: 警告并继续运转 1: 警告且减速停车 2: 保留 3: 不处理也不显示	☑	3	○	○	○	○	○	○
↘ 12-06	逾时检出 (Keypad)	0.0~100.0 秒	☑	0.0	○	○	○	○	○	○
↘ 12-07	传输错误处理(Remote)	0: 警告并继续运转 1: 警告且减速停车 2: 保留 3: 不处理也不显示	☑	3	○	○	○	○	○	○
↘ 12-08	逾时检出 (Remote)	0.0~100.0 秒	☑	0.0	○	○	○	○	○	○
↘ 12-09	通讯响应延迟时间	0.0~200.0ms	☑	2.0	○	○	○	○	○	○

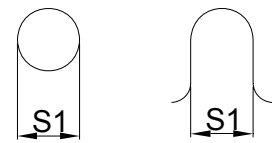
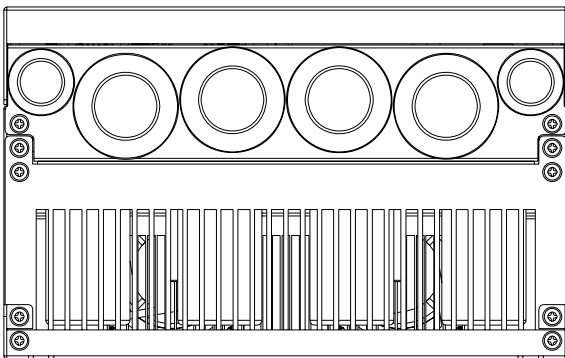
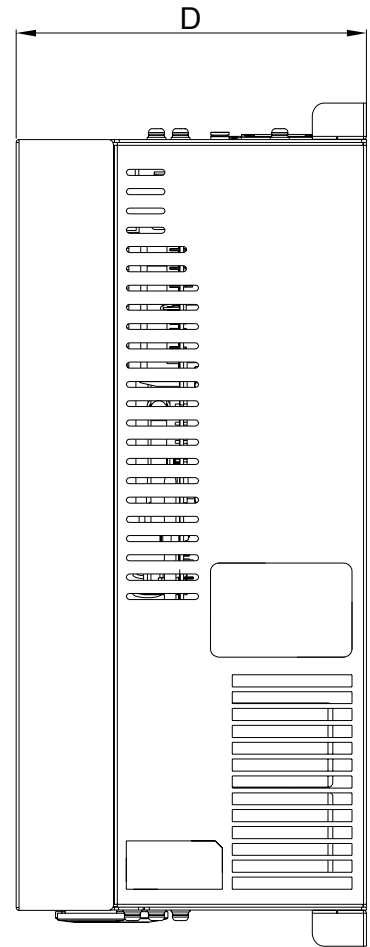
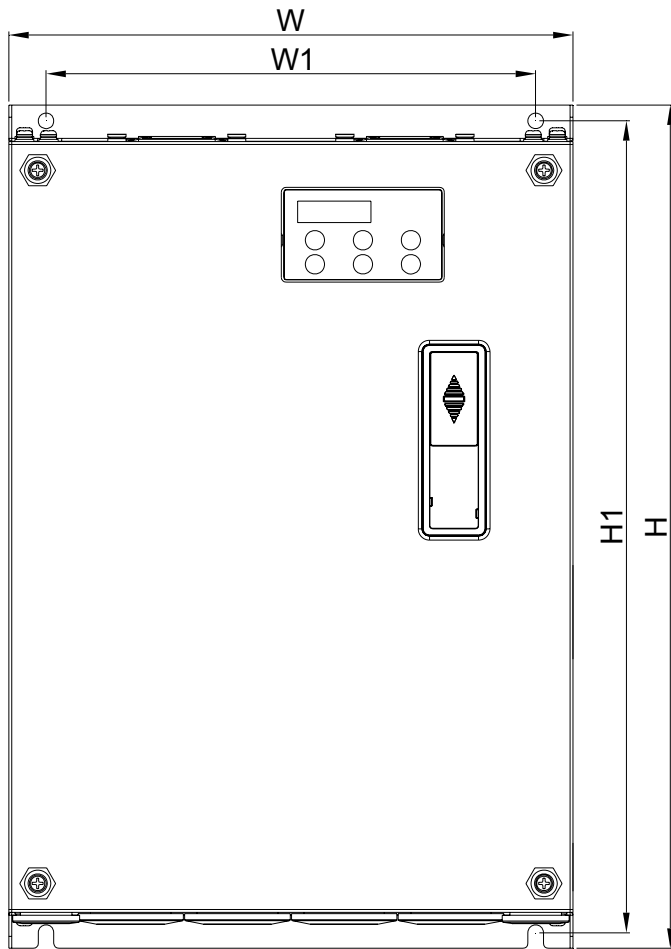
6 产品尺寸

框号 B

IED022A21A, IED037A21A, IED040A23A, IED040A43A



框号 C



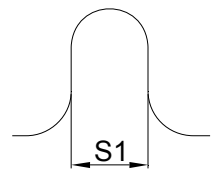
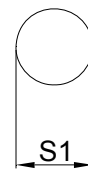
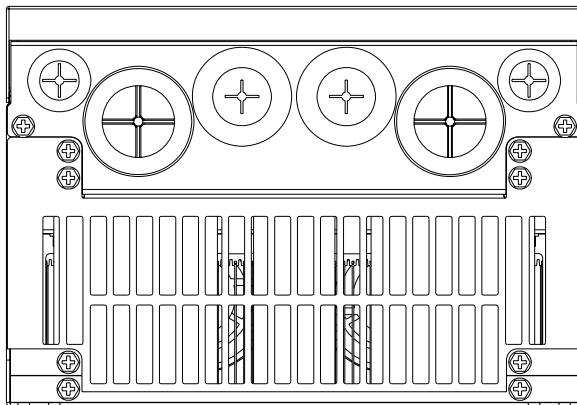
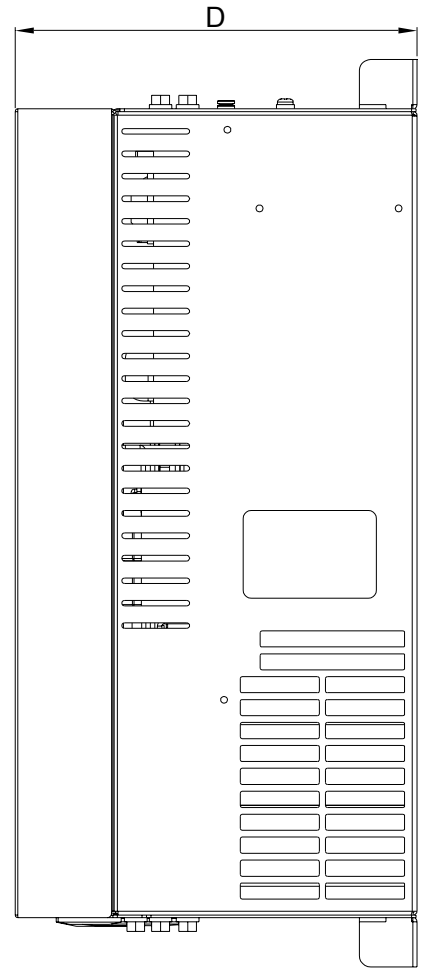
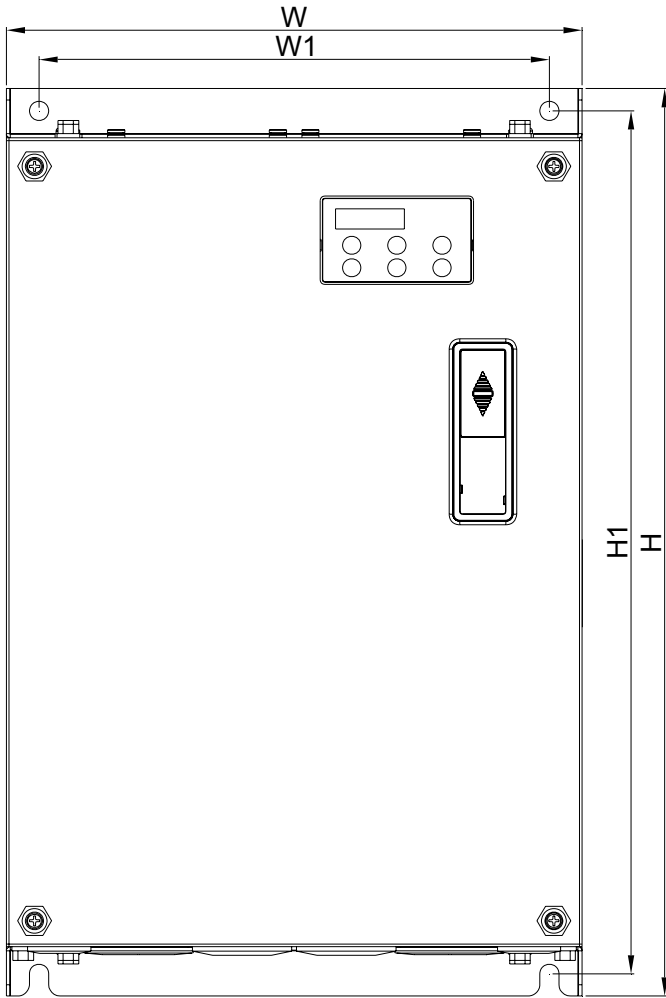
单位: mm[inch]

框号	W	W1	H	H1	H2	H3	D	Ø	Ø1	Ø2	Ø3
C	235 [9.25]	204 [8.03]	350 [13.78]	337 [13.27]	320 [12.60]	-	136 [5.35]	6.5 [0.26]	-	34 [1.34]	22 [0.87]

 NOTE

框号 C: IED055A23A/43A, IED075A23A/43A, IED110A23A/43A,

框号 D



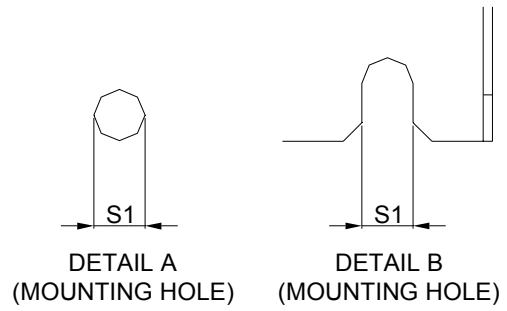
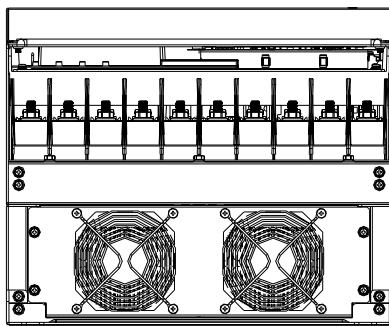
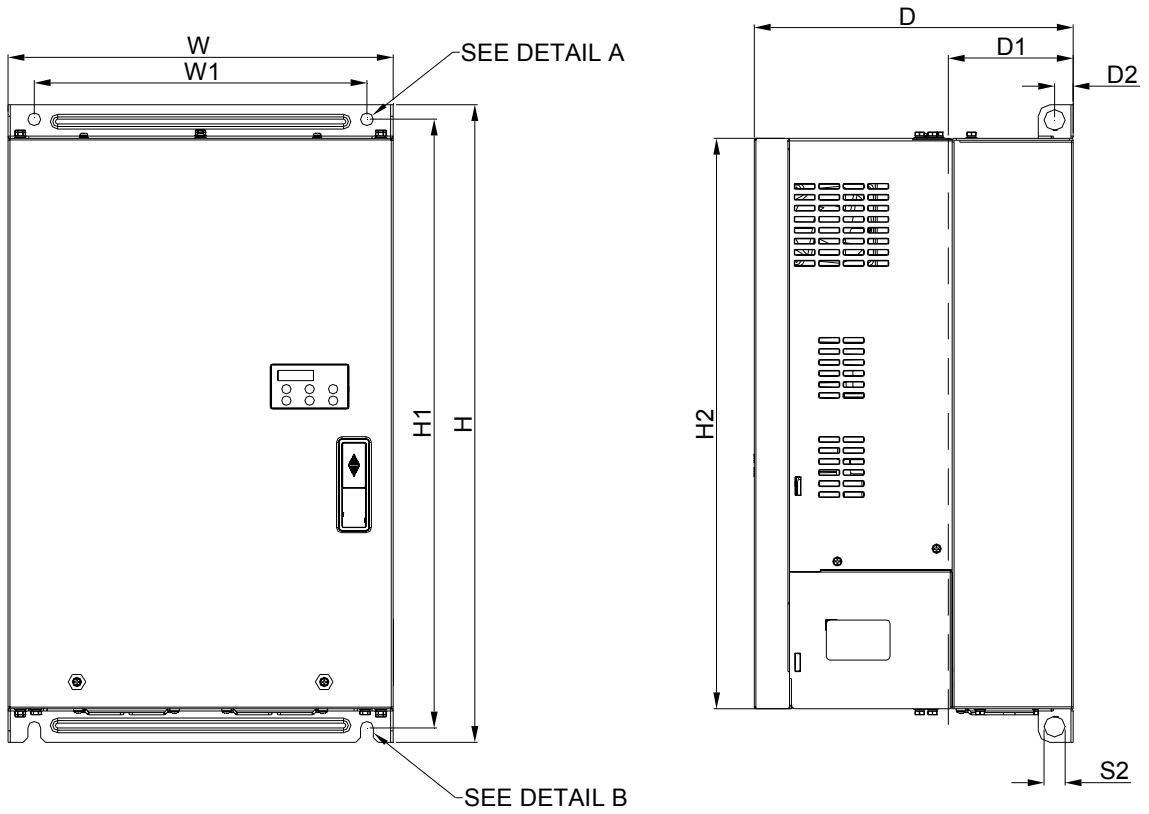
单位: mm[inch]

框号	W	W1	H	H1	H2	H3	D	Ø	Ø1	Ø2	Ø3
D	255.0 [10.04]	226.0 [8.90]	403.8 [15.90]	384.0 [15.12]	360.0 [14.17]	21.9 [0.86]	168.0 [6.61]	8.5 [0.33]	44 [1.73]	34 [1.34]	22 [0.87]

NOTE

框号 D: IED150A23A/43A, IED185A23A/43A, IED220A23A/43A,

框号 E



单位: mm[inch]

框号	W	W1	H	H1	H2	D	D1	D2	S1	S2	S3
E1	370.0 [14.57]	335.0 [13.19]	550.0 [21.65]	589.0 [23.19]	560.0 [22.05]	260.0 [10.24]	132.5 [5.22]	18.0 [0.71]	13.0 [0.51]	13.0 [0.51]	18.0 [0.71]

NOTE

框号 E1: IED300A43A, IED370A43A, IED450A43A,

7 错误码说明

KPED-CE01 显示码	KPED-CE01 显示码	异常现象说明	排除方式
ocA	Fault ocA Oc at accel	加速中过电流	检查交流马达驱动器与马达的螺丝有无松动 检查U-V-W到马达之配线是否绝缘不良 增加加速时间 更换较大输出容量交流马达驱动器
ocd	Fault ocd Oc at decel	减速中过电流产生	检查U-V-W到马达之配线是否绝缘不良 减速时间加长 更换大输出容量交流马达驱动器
ocn	Fault ocn Oc at normal SPD	运转中过电流产生	检查U-V-W到马达之配线是否绝缘不良 检查马达是否堵转 更换大输出容量交流马达驱动器
GFF	Fault GFF Ground fault	接地保护线路动作。当交流马达驱动器侦测到输出端接地且接地电流高于交流马达驱动器额定电流的50%以上。注意:此保护系针对交流马达驱动器而非人体。	检查与马达联机是否有短路现象或接地 确定IGBT功率模块是否损坏 检查输出侧接线是否绝缘不良
occ	Fault occ Short Circuit	交流马达驱动器侦测到IGBT模块上下桥短路。	送厂维修
ocS	Fault ocS Oc at stop	停止中, 发生过电流。电压侦测硬件电路异常	送厂维修
ovA	Fault ovA Ov at accel	加速中, 交流马达驱动器侦测内部直流高压侧有过电压现象产生。230V: 450Vdc; 460V: 900Vdc。	检查输入电压是否在交流马达驱动器额定输入电压范围内, 并监测是否有突波电压产生。若是由于马达惯量回升电压, 造成交流马达驱动器内部直流高压侧电压过高, 此时可加长减速间或加装煞车电阻(选用)
ovd	Fault ovd Ov at decel	减速中, 交流马达驱动器侦测内部直流高压侧有过电压现象产生。230V: 450Vdc; 460V: 900Vdc。	检查输入电压是否在交流马达驱动器额定输入电压范围内, 并监测是否有突波电压产生。若是由于马达惯量回升电压, 造成交流马达驱动器内部直流高压侧电压过高, 此时可加长减速间或加装煞车电阻(选用)

KPED-CE01 显示码	KPED-CE01 显示码	异常现象说明	排除方式
0vN	Fault ovN Ov at normal SPD	定速运转中,交流马达驱动器侦测内部直流高压侧有过电压现象产生。230V: 450Vdc; 460V: 900Vdc。	检查输入电压是否在交流马达驱动器额定输入电压范围内,并监测是否有突波电压产生。若是由于马达惯量回升电压,造成交流马达驱动器内部直流高压侧电压过高,此时可加长减速间或加装煞车电阻(选用)
0vS	Fault ovS Ov at stop	停止中,发生过电压。电压侦测硬件电路异常	检查输入电压是否在交流马达驱动器额定输入电压范围内,并监测是否有突波电压产生
LvA	Fault LvA Lv at accel	加速中,交流马达驱动器侦测内部直流高压侧有电压低于参数 11-03 设定现象产生	检查输入电源电压是否正常 检查负载是否有突然的重载
LvD	Fault LvD Lv at decel	减速中,交流马达驱动器侦测内部直流高压侧有电压低于参数 11-03 设定现象产生	检查输入电源电压是否正常 检查负载是否有突然的重载
LvN	Fault LvN Lv at normal SPD	定速运转中,交流马达驱动器侦测内部直流高压侧有电压低于参数 11-03 设定现象产生	检查输入电源电压是否正常 检查负载是否有突然的重载
LvS	Fault LvS Lv at stop	停止中,交流马达驱动器侦测内部直流高压侧有电压低于参数 11-03 设定现象产生	检查输入电源电压是否正常 检查负载是否有突然的重载
PHL	Fault PHL Phase loss	欠相保护	是否三相机种单相电源入力或欠相
oH1	Fault oH1 IGBT over heat	交流马达驱动器侦测 IGBT 温度过高,超过保护位准 1~15HP: 90℃ 20-100HP:100℃	检查环境温度是否过高 检查散热片是否有异物.风扇有无转动 检查交流马达驱动器通风空间是否足够
oH2	Fault oH2 CAP over heat	交流马达驱动器侦测电容温度过高,超过保护位准(90℃)	检查环境温度是否过高 检查散热片是否有异物.风扇有无转动 检查交流马达驱动器通风空间是否足够
tH1o	Fault tH1o Thermo 1 open	IGBT 温度侦测线路异常	送厂维修
tH2o	Fault tH2o Thermo 2 open	电容模块温度侦测线路异常	送厂维修

KPED-CE01 显示码	KPED-CE01 显示码	异常现象说明	排除方式
FAn	Fault Fan Fan signal error	风扇异常	检查风扇是否被堵住 送厂维修
oL	Fault oL Over load	输出电流超过交流马达驱动器可承受的电流。	检查马达是否过载 增加交流马达驱动器输出容量
EoL1	Fault EoL1 Thermal relay 1	电子热继电器 1 保护动作	检查马达 1 是否过载 检查 (02-01) 马达额定电流值是否适当
oH3	Fault oH3 Motor Overheat	交流马达驱动器侦测马达内部温度过高，超过保护位准(11-08 PTC 准位)	检查马达是否堵转； 检查环境温度是否过高； 增加马达容量
ot1	Fault ot1 Over torque 1	电子热继电器 1 保护动作	检查马达是否过载； 检查 (02-01) 马达额定电流值是否适当； 增加马达容量
ot2	Fault ot2 Over torque 2	电子热继电器 2 保护动作	检查马达是否过载； 检查 (02-01) 马达额定电流值是否适当； 增加马达容量
cF1	Fault cF1 EEPROM write err	内存写入异常	按下 RESET 键，会执行参数重置为出厂设定 若方法无效，则送厂维修
cF2	Fault cF2 EEPROM read err	内存读出异常	按下 RESET 键，会执行参数重置为出厂设定 若方法无效，则送厂维修
cd0	Fault cd0 las sensor err	电流侦测电路异常	重新上电后若再次出现异常则送厂维修
cd1	Fault cd1 las sensor err	U 相电流侦测异常	重新上电后若再次出现异常则送厂维修
cd2	Fault cd2 lbs sensor err	V 相电流侦测异常	重新上电后若再次出现异常则送厂维修
cd3	Fault cd3 lcs sensor err	W 相电流侦测异常	重新上电后若再次出现异常则送厂维修

KPED-CE01 显示码	KPED-CE01 显示码	异常现象说明	排除方式
Hd0	Fault Hd0 cc HW error	cc 保护硬件线路异常	重新上电后若再次出现异常则送厂维修
Hd1	Fault Hd1 Oc HW error	oc 保护硬件线路异常	重新上电后若再次出现异常则送厂维修
Hd2	Fault Hd2 Ov HW error	ov 保护硬件线路异常	重新上电后若再次出现异常则送厂维修
Hd3	Fault Hd3 occ HW error	occ 保护硬件线路异常	重新上电后若再次出现异常则送厂维修
AUE	Fault AUE Auto tuning err	马达参数自动侦测错误	检查马达接线是否正确 检查马达容量及参数设定是否正确 重试
PGF1	Fault PGF1 PG Fbk error	PG 回授异常	设定为有PG回授控制时， Encoder设定参数是否正确(02-07≠0)
PGF2	Fault PGF2 PG Fbk loss	PG 回授断线	检查PG回授配线
PGF3	Fault PGF3 PG Fbk over SPD	PG 回授失速	检查 PG 回授配线 检查 PI 增益及加减速设定是否适当 调整失速侦测参数（参数 11-17~11-18） 送厂维修
PGF4	Fault PGF4 PG Fbk deviate	PG 转差异异常	检查 PG 回授配线 检查 PI 增益及加减速设定是否适当 调整失速侦测参数（参数 11-17~11-18） 送厂维修
EF	Fault EF External fault	当外部 EF 端子闭合时，交流 马达驱动器停止输出	清除故障来源后按“RESET”键即可
EF1	Fault EF1 Emergency stop	当外部多功能输入端子设定 紧急停止时，交流马达驱动器 停止输出	清除故障来源后按“RESET”键即可
Pcod	Fault Pcod Password error	密码译码连续三次错误	参考参数 01-6~01-07 设定 请关机重开后再输入正确密码

KPED-CE01 显示码	KPED-CE01 显示码	异常现象说明	排除方式
CE01	Fault CE01 PC err command	不合法通讯命令	检查通讯命令是否正确（通讯命令码须为03, 06, 10, 63）
CE02	Fault CE02 PC err address	不合法通讯数据地址 (00H~254H)	检查通讯数据长度是否正确
CE03	Fault CE03 PC err data	不合法通讯数据值	检查通讯数据值是否超出最大/最小值
CE04	Fault CE04 PC slave fault	将数据写到只读地址	检查通讯地址是否正确
CE10	Fault CE10 PC time out	通讯超时	检查通讯线路是否异常
CP10	Fault CP10 PU time out	数字操作面板 KPVLC-CC01 通讯超时	检查通讯线路是否异常； 检查数字操作器是否正常
bF	Fault bF Braking fault	驱动器侦测煞车晶体异常	按RESET键，若仍显示bF，请送回原厂维修
SrY	Fault SrY Safety loop error	IED安全回路侦测异常	检查安全回路检测是否正确选择(SW3)、 检查IED安全回路是否正确安装(J8)、 输出动作是否异常。
MbF	Fault MbF Mech. Brake error	机械煞车回授信号与释放信号不一致	确认机械煞车信号是否有误 确认机械煞车动作检出时间(11-00)是否设定正确
PGF5	Fault PGF5 PG Fbk error	PG硬件侦测异常	检查PG回授配线 确认PG回授无误后，若再次发生错误讯息，请送厂作检修
MCF	Fault MCF contactor Fail	电磁阀动作信号与释放信号不一致	确认电磁阀动作信号是否有误 确认电磁阀动作检出时间(11-01)是否设定正确
MPHL	Fault MPHL Motor Phase Loss	输出缺相	确认一体机至马达接线正常 送厂做检修

KPED-CE01 显示码	KPED-CE01 显示码	异常现象说明	排除方式
co	Fault co CAN overwrite	CAN的通讯封包错误	检查CAN通讯线路是否正常无噪声
cto	Fault cto CAN timeout	CAN通讯超时	检查CAN通讯线路是否正常无噪声
Ldr	Fault Ldr Door Zone Err	停止时未收到任何平层信号 停止位置与井道自学习位置 数据不符	检查平层信号是否正常 检查平层超时参数是否正确设定 检查是否可能电梯打滑
Lto	Fault Lto Leveling Timeout	未收到任何平层信号,超过平 层信号超时参数设定	检查平层信号是否正常 检查平层超时参数是否正确设定 检查是否可能电梯打滑
Lu	Fault Lu Level Up Error	停止时没有收到上平层信号	检查上平层信号是否正常 检查平层档板长度是否足够 检查停车减速速度参数;降低检速度;增长停车时 间
Ld	Fault Ld Level Down Error	停止时没有收到下平层信号	检查下平层信号是否正常 检查平层档板长度是否足够 检查停车减速速度参数;降低检速度;增长停车时 间
do	Fault do Door Opened	运行中关门限位不正常	检查开关门限位信号是否正常 检查一体机与轿顶板通讯是否正常
dof	Fault doF Door Open Fail	开门自动重试次数超过参数 设定	
dCF	Fault dCF Door Close Fail	关门自动重试次数超过参数 设定	
dot	Fault dot Open Timeout	开门中未收到开门到位信号 超过参数09-08设定	检查开关门限位信号是否正常 检查门机动作是否正常 检查一体机与轿顶板通讯是否正常
dCt	Fault dCt Close Timeout	关门中未收到关门到位信号 超过参数09-09设定	检查开关门限位信号是否正常 检查门机动作是否正常 检查一体机与轿顶板通讯是否正常

KPED-CE01 显示码	KPED-CE01 显示码	异常现象说明	排除方式
tUd	Fault tUd Welltune Undone	井道自学习错误	重新运行井道自学习 确认井道讯号正常
rLd	Fault rLd Up Limit Switch	运行中触发到上限位讯号	检查是否可能造成电梯打滑 检查一体机对应输入端子 检查限位讯号是否正常
rLu	Fault rLu Dn Limit Switch	运行至下限位	检查是否可能造成电梯打滑 检查一体机对应输入端子 检查限位讯号是否正常
SSL	Fault SSL System Safe Lock	一体机硬件错误	检查一体机是否可以操作； 送厂作检修
SAF	Fault SAF Safe Loop Lost	安全回路讯号异常	检查外部安全回路上开关皆正常
Srun	Fault Srun Motor Fb Lost	输出触点反馈讯号异常	确认输出反馈讯号至一体机输入端子正常无粘连 确认对应继电器输出正常
Sbr	Fault Sbr Brake Fb Lost	抱闸触点反馈讯号异常	确认抱闸反馈讯号至一体机输入端子正常无粘连 确认抱闸继电器输出正常
SdbP	Fault SdbP Door Bypass Lost	提前开门触点反馈讯号异常	确认提前开门反馈讯号至一体机输入端子正常无粘连 确认提前开门继电器输出正常
Sdr	Fault Sdr Door Fb Lost	门锁回路讯号异常	确认门锁回路上开关皆正常
trLU	Fault trLU Tune Limit Up	上限位功能未设置 上限位有效时,双平层信号皆为有效。上限位安装过低	确认输入功能正确设置: 上限位 调整上限位开关位置
trLd	Fault trLd Tune Limit Down	下限位功能未设置 下限位有效时,双平层信号皆为有效。下限位安装过高	确认输入功能正确设置: 下限位 调整下限位开关位置
tdd1	Fault tdd1 Tune Dec Dn1	强减位置已学习完毕,却又收到信号。信号多次触发。信号不稳定。 井到信号顺序不正确;有设置此输入功能但井道内无安装此开关	确认开关正常安装且信号传输稳定 确认信号安装至正确的输入端口; 检查多功能输入参数设定

KPED-CE01 显示码	KPED-CE01 显示码	异常现象说明	排除方式
tdd2	Fault tdd2 Tune Dec Dn2	强减位置已学习完毕,却又收到信号。信号多次触发。信号不稳定。 井到信号顺序不正确;有设置此输入功能但井道内无安装此开关	确认开关正常安装且信号传输稳定 确认信号安装至正确的输入端口; 检查多功能输入参数设定
tdd3	Fault tdd3 Tune Dec Dn3	强减位置已学习完毕,却又收到信号。信号多次触发。信号不稳定。 井到信号顺序不正确;有设置此输入功能但井道内无安装此开关	确认开关正常安装且信号传输稳定 确认信号安装至正确的输入端口; 检查多功能输入参数设定
tUd1	Fault tUd1 Tune Dec Up1	强减位置已学习完毕,却又收到信号。信号多次触发。信号不稳定。 井到信号顺序不正确;有设置此输入功能但井道内无安装此开关	确认开关正常安装且信号传输稳定 确认信号安装至正确的输入端口; 检查多功能输入参数设定
tUd2	Fault tUd2 Tune Dec Up2	强减位置已学习完毕,却又收到信号。信号多次触发。信号不稳定。 井到信号顺序不正确;有设置此输入功能但井道内无安装此开关	确认开关正常安装且信号传输稳定 确认信号安装至正确的输入端口; 检查多功能输入参数设定
tUd3	Fault tUd3 Tune Dec Up3	强减位置已学习完毕,却又收到信号。信号多次触发。信号不稳定。 井到信号顺序不正确;有设置此输入功能但井道内无安装此开关	确认开关正常安装且信号传输稳定 确认信号安装至正确的输入端口; 检查多功能输入参数设定
tLC	Fault tLC Tune Level Cnt	楼层数量与参数设定不符	确认参数设定与平层开关/档板正确安装
tUdS	Fault tUdS Tune Up Dn Seq	平层开关触发顺序不正确	确认平层上/下信号安装至正确的输入口
tUdA	Fault tUdA Tune Up Dn All	平层开关同时触发	确认平层上/下信号安装至正确的输入口。两信号间没有短路现象