

# CL服务器使用指南

2016-08-28



电梯服务器 

浙江 杭州

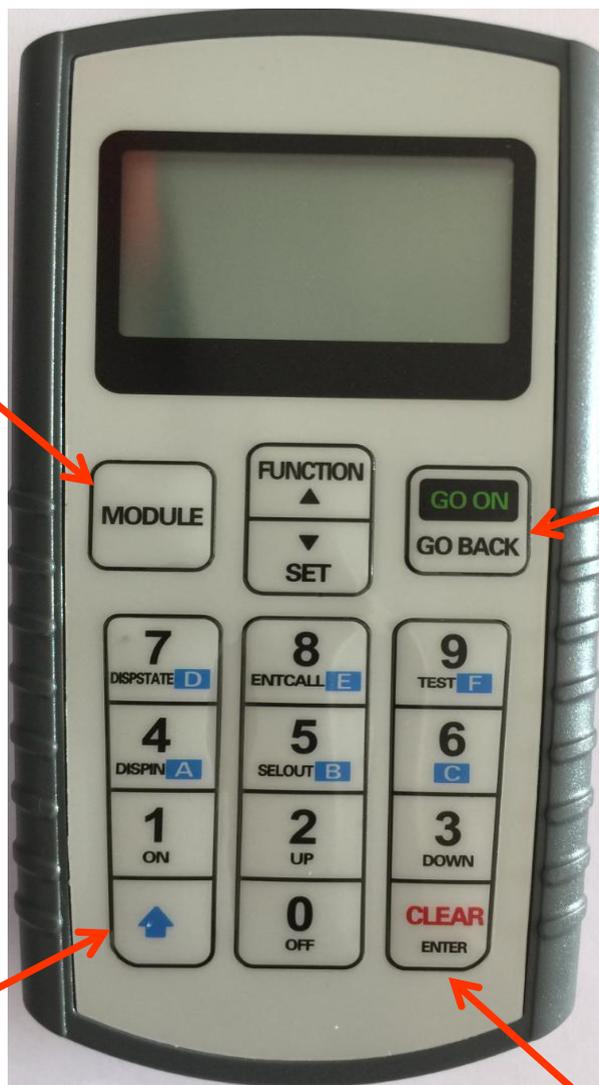


扫一扫上面的二维码图案，加我微信

扫描二维码加微信  
欢迎质询

服务器通电后显示全屏、会出现 中文、英文选择界面，0 表示中文，1表示英文，直接按键盘数字选择。

**MODULE** 主菜单按键  
(需要回到主界面或选择菜单时按此按键)



**GO ON**  
**GO BACK**

前进、后退键  
正常是GO ON 前进键起作用  
按一次切换键（左下角箭头SHIFT）之后GO BACK 后退键起作用

箭头SHIFT 切换键

**清除键、确认键**  
正常是清除键起作用，按一次切换键（左下角箭头SHIFT）之后是确认键起作用！

# 1.一级菜单组成

System = 1

DRIVE = 3

Tools = 2

passwd = 4

“1”是系统逻辑控制部分

“2”是IO口的设置

“3”驱动部分设置

“4”密码设置

# M1—1—1 Calls

```
A—** ESB NR ][ ][  
C> U00D00 D 1C
```

- 1.A 代表电梯在群控中的身份，根据电梯身份的不同显示 A、B、C、D。。。
- 2.“—” 代表电梯运行的上下行方向，显示“U”表示上行，显示“D”表示下行，显示“—”表示等待状态
- 3.“ESB”表示电梯处于急停状态。显示”INS“表示检修状态，显示”NOR“表示正常运行状态，显示”ATT“表示司机状态，显示”ISC“表示独立服务,IDL表示待机,CHC表示外呼被禁止,EFO表示消防，PRK表示返基站。
- 4.C代表轿内指令，可下翻显示”U“表示上行指令，“D”表示下行指令。”E“表示紧急状态，U00D00分别表示上行下行的指令数。“D”表示称重状态，“1C”表示正常供电下群控电梯的编号。

# M1—1—2 Input

查看逻辑部分的状态，大写表示有信号输入。小写表示没有信号输入

ES 急停      DW厅门门锁      DFC轿门门锁

SE 运行使能      TCI 轿顶检修      UIB 检修上行

DIB检修下行      ERO 机房检修      DZ 门区信号

1LV、2LV 上、下平层光电信号

1LS、2LS 下、上强迫减速开关

LWO 超载开关

LWX满载开关

DOL开门到位信号

DCL关门到位信号

DOB 开门信号

DCB 关门信号

LRD/EDP前门光眼/光幕

^LRD/^EDP后门光眼/光幕

DOS前门安全触板

^DOS后门安全触板

# M1—3—1—1 System

TOP 设置顶层楼层

LOBBY 基站设置

BOTTOM 设置底层楼层

LR—T 照明继电器延时

# M1—3—1—2 RSL

PKS-P:锁梯楼层

ANS: 防捣乱次数

# M1—3—1—3 GROUP

GRP-NO:群控序号    GROUP:群控组电梯数量

# M1—3—1—4 DRIVER

DRIVER:16 (如无再平层和提前开门功能设为17)

# M1—3—1—5 DOORS

DOOR:5或者12(电阻门机设为5,DCSS5门机设为12)

# M1—3—1—6 POSITION REFERENCE

EN-RLV :再平层功能使能

# M1—3—1—8 EMERGENCY

EFO-P:消防基站

# M1—3—1—9 SECURITY

EN-CRO:IC卡功能使能

# M1—2—1

查看逻辑部分控制故障

记录电梯当前发生的10个事件

**SHIFT+2**键 然后输入**1** 再**Enter**， 输入**2**再  
**Enter**可以删除故障

# M3—1—1 CATEGORY A

Software Version	软件版本
Car speed mm/s	电梯实际反馈速度
Motor Speed RPM	电机实际反馈转速
Dictated V mm/s	给定速度
Output Voltage V	输出电压
Output current A	输出电流
Heat sink temp 1	散热器温度

# M3—2 DIAGNOSTICS

M3—2—1 当前故障记录

M3—2—2 历史故障记录

M3—2—3 删除当前故障

M3—2—4 删除所有记录

M3—2—5 时钟

# M3—3 SETUP

M3—3—1 Contract Data 合同数据

M3—3—1—1 FIELD ADJUST

Inertia kg/m<sup>2</sup> 系统惯量设置

Rotate dir 1/0 电机旋转方向

Pretrq trim (PU) 预转矩

Encoder PPR 编码器脉冲数

Encoder Sort 编码器类型

Encoder dir 编码器方向

Duty speed

Dely brk lftd ms 抱闸抱住延时

Dely lft brk ms 抱闸打开延时

MTC Sw Pres? 1/0 主机热敏开关检测

## M3—3—1—2 VEL REGULATOR

Spdp1 gain 高速段比例调节增益

Spdl1 gain 高速段积分调节增益

Spdp2 gain 低速段比例调节增益

Spdl2 gain 低速段积分调节增益

Man speed (mm/s) 手动速度

M3—3—1—3 Brk Sw Pres? 1/0

抱闸状态检测开关

# M3—3—1—4 MOTOR

Rated Power (KW) 额定功率

Number of poles 极数

Rated RPM 额定转速

Rated frq (Hz) 额定频率

Rated voltage (V) 额定电压

Duty load (kg) 额定载重

Rated I (A) 额定电流

Rated Trq (Nm) 额定扭矩

# M3—3—1—9 Enhanced

Floor number	楼层数
Velocity normal	正常速度
Accelera normal	正常加速度
Jerk0 normal	加加速0
Jerk1 normal	加加速1
Decelera normal	正常减速度
Jerk2 normal	加加速度2
Jerk3 normal	加加速度3
Velocity inspect	检修速度
Accelera inspect	检修加速度

Velocity learn	自学习速度
Position gain	位置增益
Velocity relevel	再平层速度
Accelera relevel	再平层加速度
Decelera NTSD	终端减速度
Jerk NTSD	终端加加速
Pos delay (ms)	位置延时
Shv diam (mm)	曳引轮直径
Gear ratio	减速比
Rope ratio	绕绳比
Run enable	运行使能

# M3—3—4 Height learn 井道自学习

## M3—3—5 LOAD

Load device type 称重类型

% Overbalance 平衡系数

Run source SVT=0 运行使能

Start Kp 启动比例调节增益

Start Ki 启动积分调节增益

DDP TIME 光电时间检测

# M3—3—3 Pr.ini=3

驱动部分参数初始化

该参数起效的前提：

M3-3-5 Run source =0

M3-3-1-9 Run Enable=0