



10023
ДСТУ EN ISO/IEC 17065

UA.TR.001

СИСТЕМА ПОЗИЦІОНУВАННЯ ЛІФТА МІКРОЛІФТ-2.XX

СИСТЕМА ПОЗИЦІОНІРОВАНИЯ ЛИФТА МИКРОЛИФТ-2.XX

Паспорт
ДУАМ 1.419.017-01 ПС

УКРАЇНСЬКА – ЗМІСТ

| | |
|---|----|
| 1. ЗАГАЛЬНІ ВІДОМОСТІ..... | 4 |
| 2. ОСНОВНІ ТЕХНІЧНІ ДАНІ ТА ХАРАКТЕРИСТИКИ..... | 4 |
| 3. КОМПЛЕКТ ПОСТАВКИ. | 5 |
| 4. БУДОВА ТА ПРИНЦИП РОБОТИ..... | 6 |
| 5. ВИМОГИ БЕЗПЕКИ..... | 8 |
| 6. ПІДГОТОВКА СИСТЕМИ ДО РОБОТИ..... | 8 |
| 7. ВІДОМОСТІ ЩОДО РЕКЛАМАЦІЙ..... | 10 |
| 8. СВДОЦТВО ПРО ПРИЙМАННЯ..... | 10 |

РУССКИЙ – ОГЛАВЛЕНИЕ

| | |
|--|----|
| 1. ОБЩИЕ СВЕДЕНИЯ..... | 11 |
| 2. ОСНОВНЫЕ ТЕХНИЧЕСКИЕ ДАННЫЕ И ХАРАКТЕРИСТИКИ..... | 11 |
| 3. КОМПЛЕКТ ПОСТАВКИ. | 12 |
| 4. УСТРОЙСТВО И ПРИНЦИП РАБОТЫ. | 13 |
| 5. ТРЕБОВАНИЯ БЕЗОПАСНОСТИ. | 15 |
| 6. ПОДГОТОВКА СИСТЕМЫ К РАБОТЕ. | 15 |
| 7. СВЕДЕНИЯ О РЕКЛАМАЦИЯХ..... | 17 |

1. Загальні відомості.

1.1. Система позиціонування ліфта **МІКРОЛІФТ-2.ХХ** (в подальшому - система) призначена для визначення положення кабіни ліфта в шахті та генерації відповідних сигналів в систему управління ліфтом. Являється комплектуючим виробом для ліфтів.

Система пройшла сертифікацію на відповідність вимогам стандартів **ДСТУ EN 12015:2014** і **ДСТУ EN 12016:2014** по електромагнітній сумісності і стійкості до перешкод. Сертифікат відповідності (ідентифікаційний номер **UA.TR.001**) виданий ДП "УКРМЕТРТЕСТСТАНДАРТ" і зареєстровано в реєстрі під номером **UA 1.001.014217-17**.

1.2. Система застосовується в ліфтах разом з мікропроцесорними пристроями управління **УПЛ-ХХ МХМ ХХХ**.

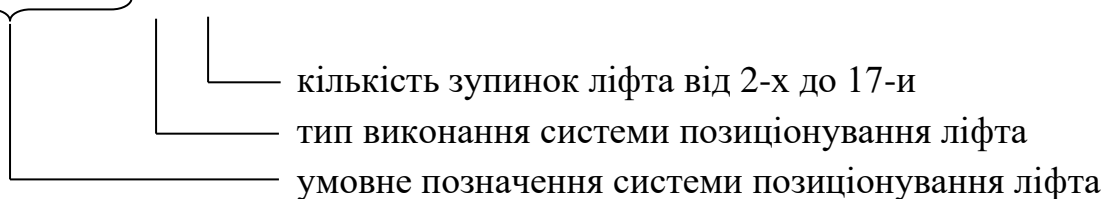
1.3. Система забезпечує генерацію наступних управляючих сигналів:

- "ДЗ" при вході кабіни в зону уповільнення поверху;
- "ДТО" при вході кабіни в зону точної зупинки;
- "ДКВ" при вході кабіни в зону крайнього верхнього поверху;
- "ДКН" при вході кабіни в зону крайнього нижнього поверху.

1.4. Генерація кожного сигналу супроводжується світловою індикацією.

1.5. Структура умовного позначення системи приведена нижче:

МІКРОЛІФТ-2.ХХ



2. Основні технічні дані та характеристики

2.1. Основні технічні дані та характеристики системи наведені в таблиці 1:

Таблиця 1

| Технічна характеристика | Значення |
|--|------------------------|
| Тип взаємодії шунтів та датчиків | магнітний |
| Номинальна напруга живлення | +24В постійного струму |
| Діапазон робочих напруг живлення | +18В...+30В |
| Максимальний струм споживання | 150мА |
| Кількість сигнальних виходів | 2 |
| Тип сигнальних виходів | Транзисторний, PNP |
| Максимальний вихідний струм кожного виходу | 50мА |
| Падіння напруги на активному виході | < 2,0В |
| Захист від короткого замикання | присутній |
| Захист від неправильної полярності | присутній |
| Ступінь захисту корпусу | IP54 |
| Габаритні розміри: | |
| датчика | 120мм x 22мм x 15мм |
| магнітного шунта | 35мм x 10мм x 6мм |
| Довжина кабелю підключення | 1,5м |
| Діапазон робочих температур | -20°C...+65°C |

3. Комплект поставки.

3.1. Система позиціонування ліфта **МІКРОЛІФТ-2.XX** поставляється у складі:



Датчик положення ліфта ДПЛ-2 з кріпленням - 2 шт;



Кабель підключення датчика ДПЛ-2 – 2шт;



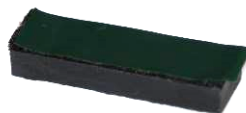
Кронштейн кріплення датчика лівий - 1 шт;



Кронштейн кріплення датчика правий - 1 шт;



Шунт магнітний з клейкою стрічкою білого кольору - $(2 \times N + 5)$ шт, де N – кількість зупинок;



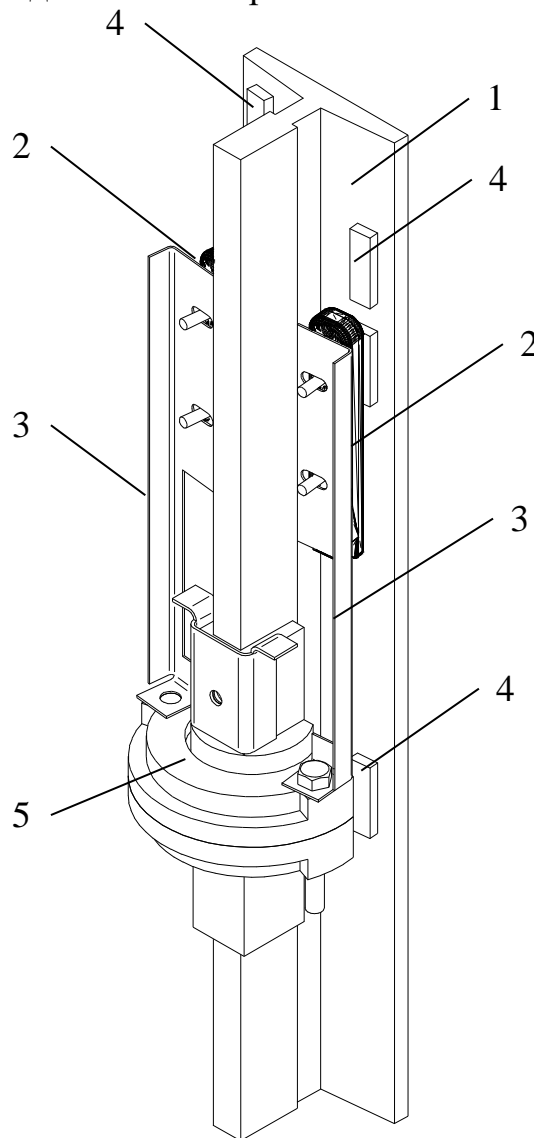
Шунт магнітний з клейкою стрічкою чорного кольору - $(2 \times N + 5)$ шт, де N – кількість зупинок.

Паспорт – 1 шт.

4. Будова та принцип роботи.

4.1. Система являє собою датчики положення і шунти магнітні, які взаємодіють між собою та генерують відповідні сигнали.

4.2. Загальний зовнішній вигляд системи зображено на Мал. 1.



- 1 – Напрямна
- 2 – Датчик положення ліфта
- 3 – Кронштейни кріплення датчика
- 4 – Шунт магнітний
- 5 – Кріплення башмака кабіни ліфта

Мал. 1.

4.3. На напрямній (поз.1.) за допомогою двосторонньої клейкої стрічки встановлені шунти магнітні (поз.4) з обох боків опорної поверхні.

4.4. Два датчики положення ліфта (поз.2.) за допомогою кронштейнів (поз.3.) встановлені на кріплення башмака кабіни (поз.5.)

4.5. При знаходженні шунта магнітного навпроти датчика положення, датчик фіксує наявність магнітного поля та генерує сигнал управління високого рівня на відповідному виході, котрий надходить в пристрій управління ліфтом. Завдяки тому, що датчик має більшу довжину ніж шунт, можливе збільшення тривалості сигналу, що генерується, шляхом встановлення додаткових шунтів при відстані між ними менше довжини датчика. При цьому датчик буде фіксувати їх як один довгий шунт. Генерація сигналу

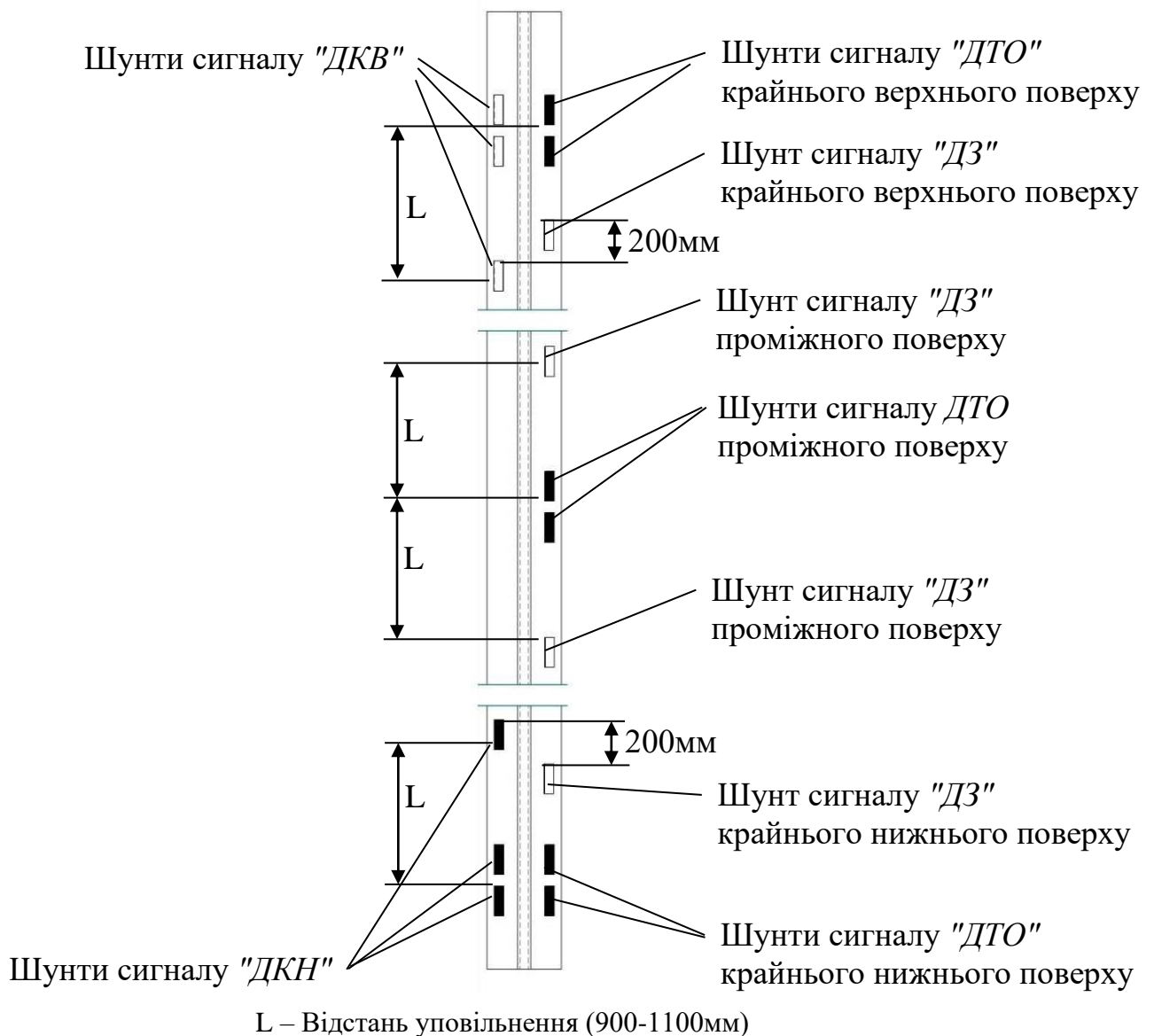
супроводжується світінням світлодіоду червоного або зеленого кольору у верхній частині корпусу датчика.

4.6. Оскільки датчик положення також реагує на полярність магнітного поля, активований сигнальний вихід залежить від полюсу шунта магнітного, спрямованого в бік датчика. Таким чином, можна генерувати два різних сигнали за допомогою однієї лінії шунтів і одного датчика (наприклад "ДТО" і "ДЗ"), за умови, що ці сигнали не з'являються одночасно.

4.7. Для визначення полярності шунти магнітні мають різний колір двосторонньої клейкої стрічки для приклеювання до направляючих. Шунт магнітний з наклеєною стрічкою чорного (темного) кольору при піднесенні до лицьової сторони датчика стороною без стрічки активує сигнальний вихід 1. При цьому загорається світлодіод червоного кольору. Шунт магнітний з наклеєною стрічкою білого (світлого) кольору при піднесенні до лицьової сторони датчика стороною без стрічки активує сигнальний вихід 2. При цьому загорається світлодіод зеленого кольору.

4.8. Якщо два датчики розташовані з двох боків направляючої, то забезпечується можливість генерації 4-х різних сигналів при використанні однієї направляючої.

4.9. Для генерації необхідних сигналів для визначення положення ліфта шунти магнітні розміщуються на направляючій так, як показано на Мал. 2. (Полярність шунтів позначена кольором)



Мал. 2

4.10. Шунти сигналів "ДТО" и "ДЗ" розташовані на одній лінії. При цьому між шунтами сигналів "ДТО" знаходяться по два шунта сигналу "ДЗ". Таким чином, при русі кабіни ліфта сигнал "ДЗ" генерується два рази між двома сигналами "ДТО". Так як уповільнення ліфта починається по другому сигналу "ДЗ", то відстань між шунтом сигналу "ДЗ" і найближчим наступним шунтом сигналу "ДТО" визначає відстань уповільнення ліфта.

4.11. Для незалежного регулювання рівня точної зупинки при під'їзді зверху і низу використовуються два шунта сигналу "ДТО", розташованих на відстані між ними менше довжини датчика. При цьому генерується тільки один сигнал "ДТО". (див. п.4.5)

4.12. Шунти сигналів "ДКН" і "ДКВ" розташовані на одній лінії. Шунти сигналу "ДКН" розташовані таким чином, щоб сигнал "ДКН" генерувався при вході в зону уповільнення крайнього нижнього поверху і при знаходженні кабіни в зоні точної зупинки крайнього нижнього поверху. Шунти сигналу "ДКВ" розташовані таким чином, щоб сигнал "ДКВ" генерувався при вході в зону уповільнення крайнього верхнього поверху і при знаходженні кабіни в зоні точної зупинки крайнього верхнього поверху.

4.13. Магнітний шунт сигналу "ДЗ" крайнього верхнього поверху повинен бути встановленим вище магнітного шунта сигналу "ДКВ" на 180-250мм, а шунт сигналу "ДЗ" крайнього нижнього поверху – нижче шунта сигналу "ДКН" відповідно.

5. Вимоги безпеки.

Для забезпечення безпеки при встановленні, монтажі, технічному обслуговуванні і експлуатації системи повинні дотримуватись вимог:

- безпеки по ГОСТ 12.2.007-83;
- ПБЕ ("Правила будови електроустановок");
- розділу "К" "Правил техніки безпеки і виробничої санітарії" в електронній промисловості;
- ПББЕЛ ("Правила будови і безпечної експлуатації ліфтів").

6. Підготовка системи до роботи.

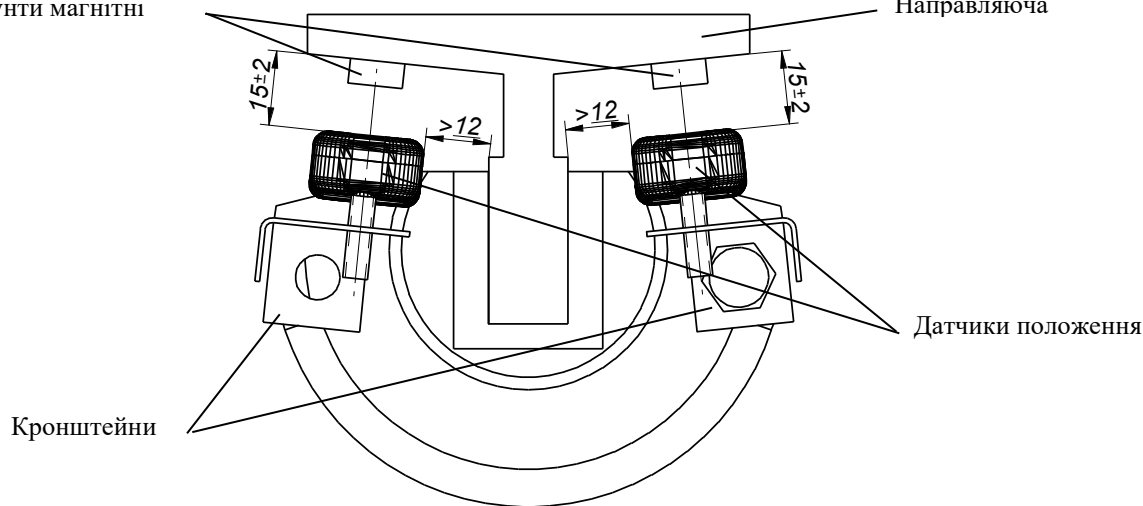
6.1. Перед установкою вузлів системи необхідно встановити кабіну на рівні доступу на дах кабіни з поверхового майданчика і знеструмити ліфт відключенням ввідного пристрою.

6.2. Для установки датчиків положення необхідно закріпити два кронштейна (поз.3.) на кріпленні башмака кабіни (поз.5.) таким чином, як показано на Мал. 1.

6.3. Кожний датчик встановити на своєму кронштейні з допомогою шпильок на датчику, шайб та гайок. Для правильної роботи датчиків необхідно відрегулювати зазор між поверхнею датчика та площиною установки шунтів за допомогою регулювання гайок, а також забезпечити чітке співпадіння осі датчика і осі шунтів, як зображено на Мал. 3.

Шунти магнітні

Направляюча



Мал. 3

6.4. Підключення датчиків положення до схеми ліфта виконати згідно з таблицею 2:

Таблиця 2

| Кабель підключення датчика ДПЛ-2 | | | № проводу схеми ліфта | № контакту розетки ХТ31.18* | Призначення |
|---|--------------------|------------------------|-----------------------|-----------------------------|------------------------|
| № контакту розетки WAGO 733-104* | № проводу в кабелі | Колір проводу в кабелі | | | |
| Датчик положення на лінії шунтів сигналів "ДТО" та "ДЗ" | | | | | |
| 1 | 1 | Коричневий | 3 | 1 | Живлення +24В |
| 2 | 2 | Жовтий | 96 | 2 | Сигнал "ДТО" (Вихід 1) |
| 3 | 4 | Зелений | 97 | 4 | Сигнал "ДЗ" (Вихід 2) |
| 4 | 3 | Білий | N | 3 | Нейтраль |
| Датчик положення на лінії шунтів сигналів "ДКВ" та "ДКН" | | | | | |
| 1 | 1 | Коричневий | 3 | 7 | Живлення +24В |
| 2 | 2 | Жовтий | 99 | 8 | Сигнал "ДКН" (Вихід 1) |
| 3 | 4 | Зелений | 100 | 10 | Сигнал "ДКВ" (Вихід 2) |
| 4 | 3 | Білий | N | 9 | Нейтраль |

* Розетка встановлюється при використанні електророзводки на роз'ємах ВАГО

6.5. Включити ввідний пристрій. При першому включенні у пристрої управління пасажирським ліфтом встановити значення параметрів b і C рівними 0.

6.6. Очистити місце встановлення шунтів магнітних від бруду, пилу та масляних відкладень. Рухаючись по шахті в режимі ревізії, встановити шунти магнітні на направляючу стороною, на якій наклеєно двосторонню клейку стрічку, з врахуванням колірного маркування полюсів згідно Мал. 2, не знімаючи захисну плівку із клейкої стрічки для можливого наступного регулювання. При русі контролювати зазори по п.6.3. та переконатися, що датчики не зачіпають виступаючі частини кріплення направляючих, кронштейнів клемних коробок і т.д.

6.7. При знаходженні датчиків положення навпроти шунтів магнітних, повинні загорятися відповідні індикатори на датчиках та у пристрої управління ліфтом. Це свідчить про правильну роботу датчиків. При відсутності індикації необхідно переконатися в правильності підключення датчиків і наявності їх живлення.

6.8. Після установки датчиків провести перевірку роботи ліфта в режимах "МП2" і "МП1". При цьому перевірити шляхи уповільнення кабіни ліфта і при необхідності відрегулювати їх шляхом переміщення шунтів сигналу "ДЗ".

6.9. В режимі "НЛ" заміряти точність зупинки при під'їзді знизу та зверху і відрегулювати її шляхом переміщення шунтів сигналу "ДТО". При цьому шунти сигналів "ДКВ" і "ДКН" повинні знаходитись точно на тій самій висоті, що і шунти сигналів "ДТО" крайніх поверхів.

6.10. В режимі МП2 установити кабіну в зоні крайнього верхнього поверху поза зоною точної зупинки. Встановити режим роботи МП1, натиснути кнопку "ВВЕРХ" на пульті управління пристрою (УПЛ). Переконатися, що кабіна починає рухатися на малій швидкості вгору і зупиняється в зоні точної зупинки крайнього верхнього поверху, а на семисегментному індикаторі висвічується номер крайнього верхнього поверху. У випадку, якщо після зупинки кабіна починає рух на великій швидкості, необхідно переконатися в тому, що сигнал "ДКВ" з'являється одночасно або раніше сигналу "ДТО". Якщо цього не відбувається, то необхідно злегка опустити шунт сигналу "ДКВ", що знаходиться навпроти шунта "ДТО".

6.11. В режимі МП2 установити кабіну в зоні крайнього нижнього поверху поза зоною точної зупинки. Встановити режим роботи МП1, натиснути кнопку "ВНИЗ" на пульті управління пристрою (УПЛ). Переконатися, що кабіна починає рухатися на малій швидкості вниз і зупиняється в зоні точної зупинки крайнього нижнього поверху, а на семисегментному індикаторі висвічується номер крайнього нижнього поверху. У випадку, якщо після зупинки кабіна починає рух на великій швидкості, необхідно переконатися в тому, що сигнал "ДКН" з'являється одночасно або раніше сигналу "ДТО". Якщо цього не відбувається, то необхідно злегка підняти шунт сигналу "ДКН", що знаходиться навпроти шунта "ДТО".

6.12. Після регулювання і перевірки роботи ліфта в усіх режимах, відірвати захисну плівку від двосторонньої клейкої стрічки і остаточно наклеїти шунти на направляючу.

7. Відомості щодо рекламаций

Зауваження та пропозиції щодо роботи системи, а також рекламация у разі відмови у роботі системи слід направляти підприємству за адресою:

03189 м. Київ, вул. Ломоносова 58, ПРАТ "РОДОС". E-mail: rekl@rodos.com.ua

8. Свідоцтво про приймання.

Система позиціонування ліфта

(найменування системи)

Мікроліфт-2.

(позначення)

відповідає паспорту і визнана придатною для експлуатації.

Дата виготовлення _____

МП

1. Общие сведения.

1.1. Система позиционирования лифта **МІКРОЛІФТ-2.ХХ** (в дальнейшем - система) предназначена для определения положения кабины лифта и генерации соответствующих сигналов в систему управления лифтом. Является комплектующим изделием для лифтов.

Система прошла сертификацию на соответствие требованиям стандартов **ДСТУ EN 12015:2014** и **ДСТУ EN 12016:2014** по электромагнитной совместимости и устойчивости к помехам. Сертификат соответствия (идентификационный номер **UA.TR.001**) выдан ДП “УКРМЕТРТЕСТСТАНДАРТ” и зарегистрирован в реестре под номером **UA 1.001.014217-17**.

1.2. Система применяется в лифтах совместно с микропроцессорными устройствами управления **УПЛ-ХХ МХМ ХХХ**.

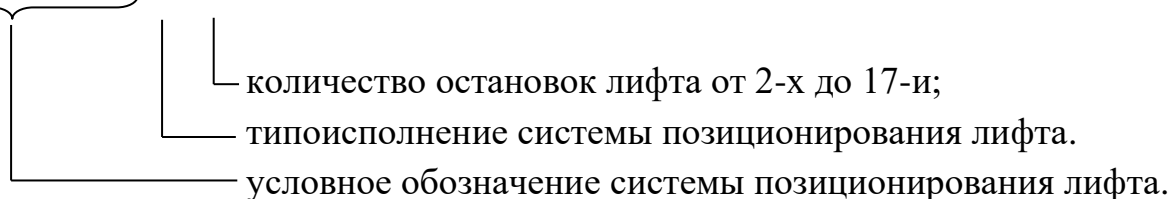
1.3. Система обеспечивает генерацию следующих управляющих сигналов:

- "ДЗ" при входе кабины в зону замедления этажа;
- "ДТО" при входе кабины в зону точной остановки;
- "ДКВ" при входе кабины в зону крайнего верхнего этажа;
- "ДКН" при входе кабины в зону крайнего нижнего этажа.

1.4. Генерация каждого сигнала сопровождается световой индикацией.

1.5. Структура условного обозначения системы приведена ниже:

МІКРОЛІФТ-2.ХХ



2. Основные технические данные и характеристики.

2.1. Основные технические данные и характеристики системы приведены в таблице 1:

Таблица 1

| Техническая характеристика | Значение |
|--|-----------------------|
| Тип взаимодействия шунтов и датчиков | магнитный |
| Номинальное напряжение питания | +24В постоянного тока |
| Диапазон рабочих напряжений питания | +18В...+30В |
| Максимальный потребляемый ток | 150мА |
| Количество сигнальных выходов | 2 |
| Тип сигнальных выходов | Транзисторный, PNP |
| Максимальный выходной ток каждого выхода | 50мА |
| Падение напряжения на активном выходе | < 2,0В |
| Защита от короткого замыкания | присутствует |
| Защита от неправильной полярности | присутствует |
| Степень защиты корпуса | IP54 |
| Габаритные размеры: | |
| датчика | 120мм x 22мм x 15мм |
| магнитного шунта | 35мм x 10мм x 6мм |
| Длина кабеля подключения | 1,5м |
| Диапазон рабочих температур | -20°С...+65°С |

3. Комплект поставки.

3.1. Система позиционирования лифта **МИКРОЛФТ-2.XX** поставляется в составе:



Датчик положения лифта ДПЛ-2 с крепежом - 2 шт;



Кабель подключения датчика ДПЛ-2 – 2шт;



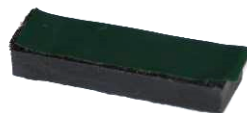
Кронштейн крепления датчика левый - 1 шт;



Кронштейн крепления датчика правый - 1 шт;



Шунт магнитный со скотчем белого цвета - $(2 \times N + 5)$ шт, где N – кол-во остановок;



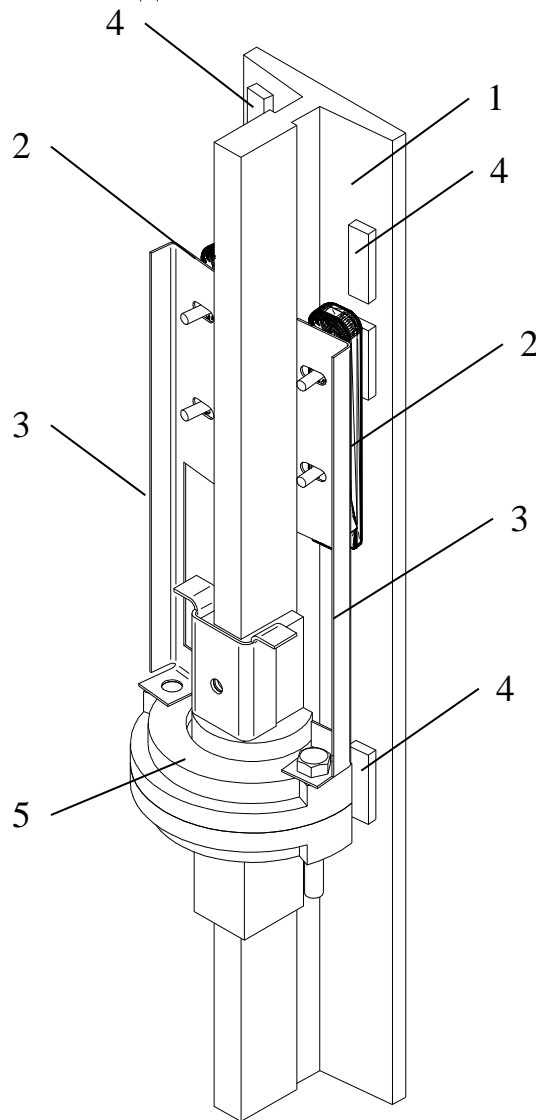
Шунт магнитный со скотчем черного цвета - $(2 \times N + 5)$ шт, где N – кол-во остановок.

Паспорт – 1 шт.

4. Устройство и принцип работы.

4.1. Система представляет собой датчики положения и шунты магнитные, которые, взаимодействуя между собой, генерируют соответствующие сигналы.

4.2. Общий внешний вид системы представлен на Рис. 1.



- 1 – Направляющая
- 2 – Датчик положения лифта
- 3 – Кронштейн крепления датчика
- 4 – Шунт магнитный
- 5 – Крепление башмака кабины лифта

Рис. 1

4.3. На направляющей (поз.1.) на двухстороннем скотче установлены шунты магнитные (поз.4) с обеих сторон опорной поверхности.

4.4. Два датчика положения лифта (поз.2.) с помощью кронштейнов крепления датчиков (поз.3.) установлены на крепление башмака кабины (поз.5.)

4.5. При нахождении шунта магнитного напротив датчика положения датчик фиксирует наличие магнитного поля и генерирует сигнал управления высокого уровня на соответствующем сигнальном выходе, который поступает в систему управления лифтом. Так как датчик имеет большую длину чем шунт, то возможно увеличение длительности генерируемого сигнала путем установки дополнительных шунтов при расстоянии между ними менее длины датчика. При этом датчик будет фиксировать их как один длинный шунт. Генерация сигнала сопровождается свечением светодиода в корпусе датчика.

4.6. Так как датчик реагирует также на полярность магнитного поля, то активизируемый сигнальный выход зависит от полюса шунта магнитного, направленного к датчику. Таким образом, возможна генерация двух различных сигналов с помощью одной линии шунтов и одного датчика (например "ДТО" и "ДЗ"), при условии, что сигналы не должны появиться одновременно.

4.7. Для определения полярности шунты магнитные имеют разный цвет двухстороннего скотча для приклеивания к направляющей. Шунт магнитный с наклеенным скотчем черного (темного) цвета при поднесении к лицевой стороне датчика стороной без скотча активирует сигнальный выход 1. При этом загорается светодиод красного цвета. Шунт магнитный с наклеенным скотчем белого (светлого) цвета при поднесении к лицевой стороне датчика стороной без скотча активирует сигнальный выход 2. При этом загорается светодиод зеленого цвета.

4.8. Так как два датчика расположены с обеих сторон направляющей, то обеспечивается возможность генерации 4-х различных сигналов при использовании одной направляющей.

4.9. Для генерации необходимых сигналов для определения положения лифта шунты магнитные размещаются на направляющей, как представлено на Рис. 2. (Полярность шунтов обозначена цветом)

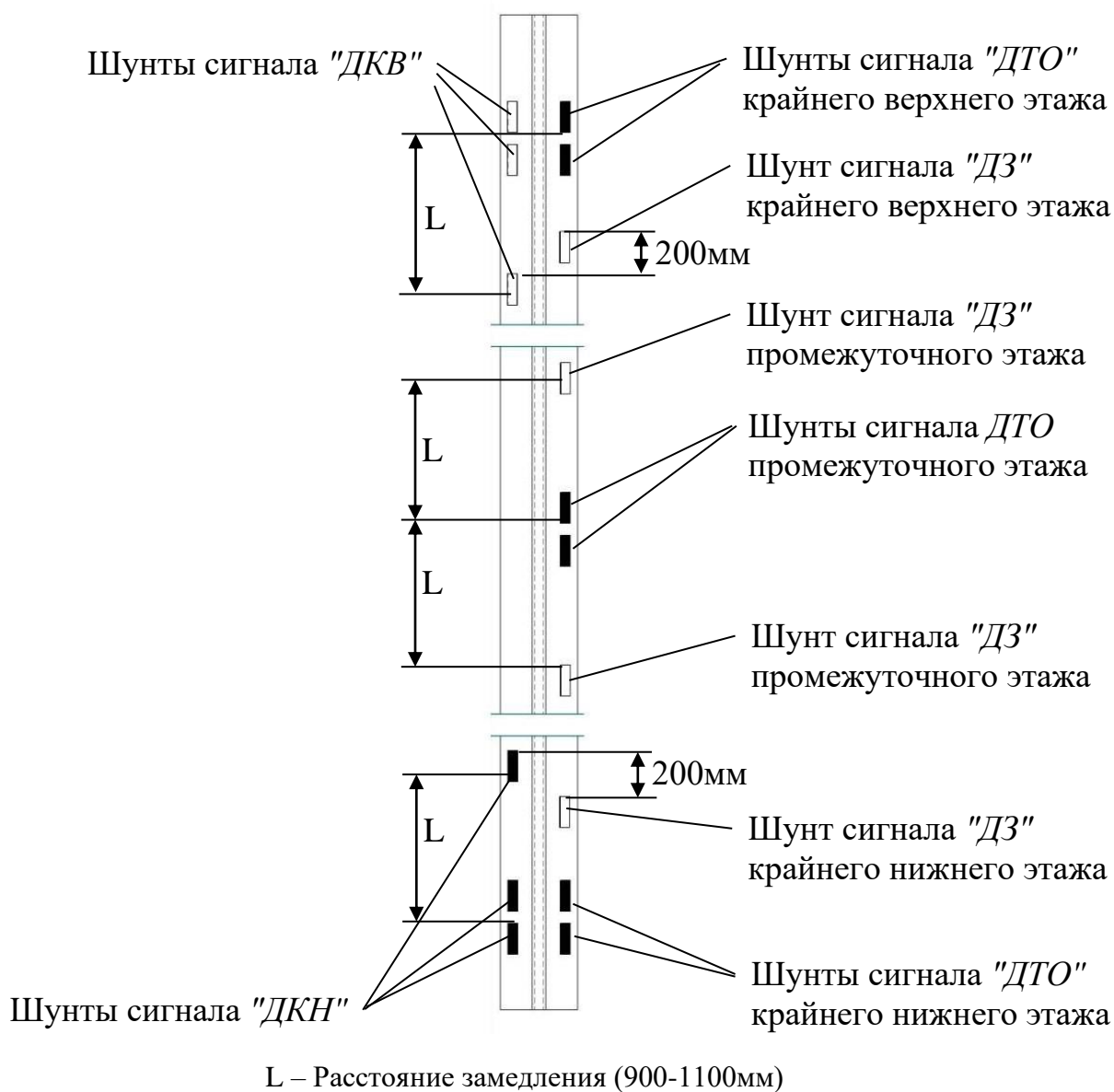


Рис. 2

4.10. Шунты сигналов "ДТО" и "ДЗ" расположены на одной линии. При этом между шунтами сигналов "ДТО" размещается по два шунта сигнала "ДЗ". Таким образом, при движении кабины лифта между сигналами "ДТО", сигнал "ДЗ" генерируется два раза. Так как замедление лифта начинается по второму сигналу "ДЗ", то расстояние между шунтом сигнала "ДЗ" и ближайшим шунтом сигнала "ДТО" определяет расстояние замедления лифта.

4.11. Для независимой регулировки уровня точной остановки при подъезде сверху и снизу используется два шунта сигнала "ДТО", расположенные на расстоянии между ними менее длины датчика. При этом генерируется только один сигнал "ДТО". (см. п.4.5)

4.12. Шунты сигналов "ДКН" и "ДКВ" расположены на одной линии. Шунты сигнала "ДКН" расположены таким образом, чтобы сигнал "ДКН" генерировался при входе в зону замедления крайнего нижнего этажа и при нахождении кабины в зоне точной остановки крайнего нижнего этажа. Шунты сигнала "ДКВ" расположены таким образом, чтобы сигнал "ДКВ" генерировался при входе в зону замедления крайнего верхнего этажа и при нахождении кабины в зоне точной остановки крайнего верхнего этажа.

4.13. Магнитный шунт сигнала "ДЗ" крайнего верхнего этажа должен быть установлен выше магнитного шунта сигнала "ДКВ" на 180-250мм, а шунт сигнала "ДЗ" крайнего нижнего этажа – ниже шунта сигнала "ДКН" соответственно.

5. Требования безопасности.

Для обеспечения безопасности при установке, монтаже, техническом обслуживании и эксплуатации системы должны соблюдаться требования:

- безопасности по ГОСТ 12.2.007-83;
- ПУЭ ("Правила устройства электроустановок");
- раздела "К" "Правил техники безопасности и производственной санитарии" в электронной промышленности;
- ПУБЭЛ ("Правила устройства и безопасной эксплуатации лифтов").

6. Подготовка системы к работе.

6.1. Перед установкой узлов системы необходимо установить кабину на уровне доступа на крышу кабины с этажной площадки и обесточить лифт отключением вводного устройства.

6.2. Для установки датчиков положения необходимо закрепить два кронштейна (поз.3.) на креплении башмака кабины (поз.5.) таким образом, как указано на Рис. 1.

6.3. Каждый датчик установить на своем кронштейне с помощью шпилек на датчике и гаек. Для правильной работы датчиков необходимо отрегулировать зазор между поверхностью датчика и плоскостью установки шунтов с помощью регулировки гаек, а также обеспечить четкое совпадение оси датчика и оси шунтов, как показано на Рис. 3.

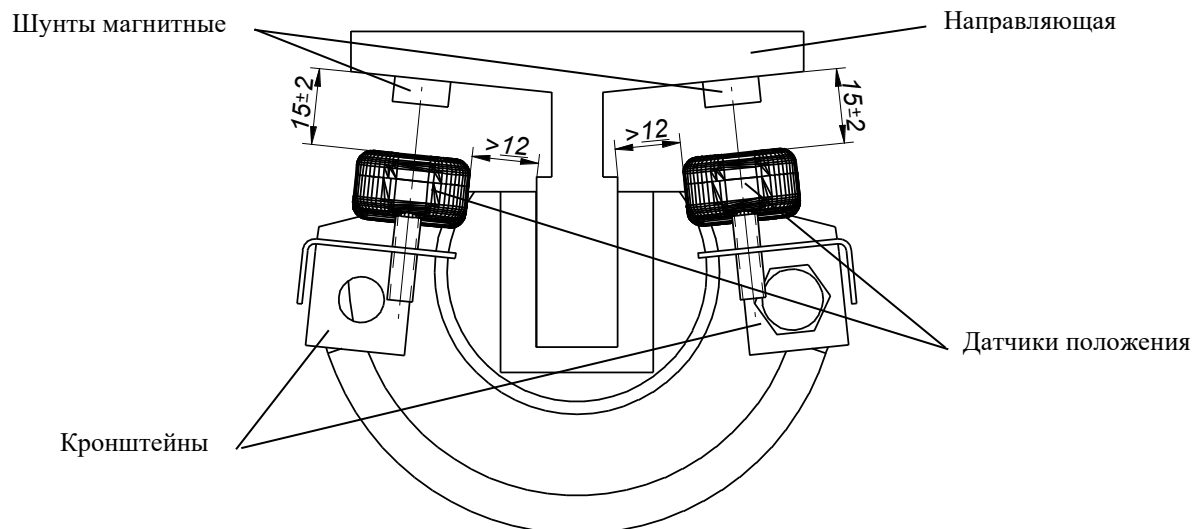


Рис. 3

6.4. Подключение датчиков положения к схеме лифта произвести согласно таблице 2:

Таблица 2

| Кабель подключения датчика ДПЛ-2 | | | № провода схемы лифта | № контакта розетки ХТ31.18* | Назначение |
|--|--------------------|-----------------------|-----------------------|-----------------------------|------------------------|
| № контакта розетки WAGO 733-104 | № провода в кабеле | Цвет провода в кабеле | | | |
| Датчик положения на линии шунтов сигналов "ДТО" и "ДЗ" | | | | | |
| 1 | 1 | Коричневый | 3 | 1 | Питание +24В |
| 2 | 2 | Желтый | 96 | 2 | Сигнал "ДТО" (Выход 1) |
| 3 | 4 | Зеленый | 97 | 4 | Сигнал "ДЗ" (Выход 2) |
| 4 | 3 | Белый | N | 3 | Нейтраль |
| Датчик положения на линии шунтов сигналов "ДКВ" и "ДКН" | | | | | |
| 1 | 1 | Коричневый | 3 | 7 | Питание +24В |
| 2 | 2 | Желтый | 99 | 8 | Сигнал "ДКН" (Выход 1) |
| 3 | 4 | Зеленый | 100 | 10 | Сигнал "ДКВ" (Выход 2) |
| 4 | 3 | Белый | N | 9 | Нейтраль |

* Розетка устанавливается при использовании электроразводки на разъемах ВАГО

6.5. Включить вводное устройство. При первом включении в устройстве управления пассажирским лифтом установить значения параметров b и C равными 0.

6.6. Очистить места установки шунтов магнитных от грязи, пыли и масляных отложений. Двигаясь по шахте в режиме ревизии, установить шунты магнитные на направляющую стороной, на которой наклеен двухсторонний скотч, с учетом цветовой маркировки полюсов согласно Рис. 2, не снимая защитную пленку со стороны скотча для возможной последующей регулировки. При движении контролировать зазоры по п.6.3. и убедиться, что датчики не задевают выступающие части крепления направляющих, кронштейнов клемных коробок и т.д.

6.7. При нахождении датчиков положения напротив шунтов магнитных, должны загораться соответствующие индикаторы на датчиках и в устройстве управления лифтом. Это свидетельствует о правильной работе датчиков. При отсутствии индикации необходимо убедиться в правильности подключения датчиков и наличии их питания.

6.8. После установки датчиков произвести проверку работы лифта в режимах "МП2" и "МП1". При этом проверить пути замедления кабины лифта и при необходимости отрегулировать их путем перемещения шунтов сигнала "ДЗ".

6.9. В режиме "НЛ" замерить точность остановки при подъезде снизу и сверху и отрегулировать ее путем перемещения шунтов сигнала "ДТО". При этом шунты сигналов "ДКВ" и "ДКН" должны находиться точно на той же высоте, что и шунты сигналов "ДТО" крайних этажей.

6.10. В режиме МП2 установить кабину в зоне крайнего верхнего этажа вне зоны точной остановки. Установить режим работы МП1, нажать кнопку "ВВЕРХ" на пульте управления устройства. Убедиться, что кабина начинает движение на малой скорости вверх и останавливается в зоне точной остановки крайнего верхнего этажа, а на семисегментном индикаторе высвечивается номер крайнего верхнего этажа. В случае, если после остановки кабина начинает движение на большой скорости, необходимо убедиться в том, что сигнал "ДКВ" появляется одновременно или раньше сигнала "ДТО". Если этого не происходит, то необходимо слегка опустить шунт сигнала "ДКВ", находящийся напротив шунта "ДТО".

6.11. В режиме МП2 установить кабину в зоне крайнего нижнего этажа вне зоны точной остановки. Установить режим работы МП1, нажать кнопку "ВНИЗ" на пульте управления устройства. Убедиться, что кабина начинает движение на малой скорости вниз и останавливается в зоне точной остановки крайнего нижнего этажа, а на семисегментном индикаторе высвечивается номер первого этажа. В случае, если после остановки кабина начинает движение на большой скорости, необходимо убедиться в том, что сигнал "ДКН" появляется одновременно или раньше сигнала "ДТО". Если этого не происходит, то необходимо слегка поднять шунт сигнала "ДКН", находящийся напротив шунта "ДТО".

6.12. После регулировки и проверки работы лифта во всех режимах, оторвать защитную пленку от двухстороннего скотча и окончательно наклеить шунты на направляющую.

7. Сведения о рекламациях

Замечания и предложения по работе системы, а также рекламации при отказе системы следует присылать предприятию по адресу:

03189 м. Київ, вул. Ломоносова 58, ПРАТ "РОДОС". E-mail: rekl@rodos.com.ua