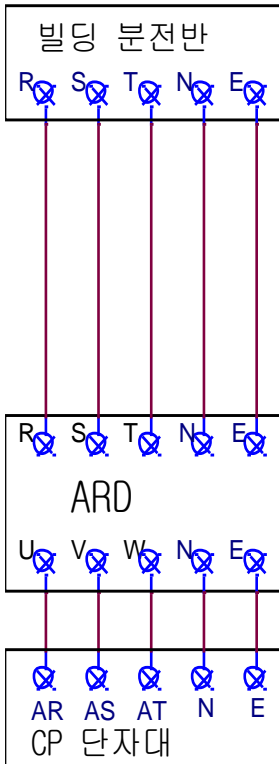


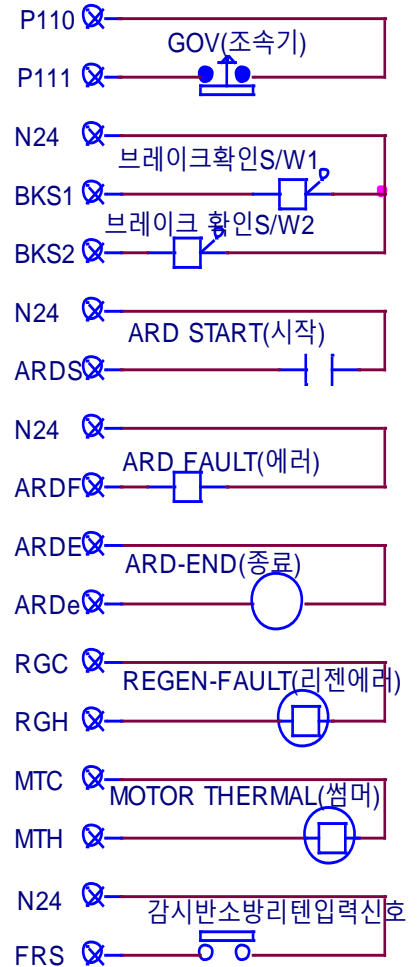
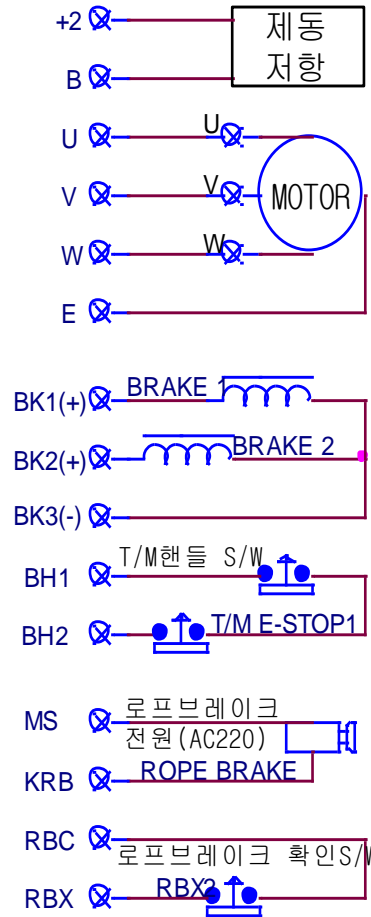
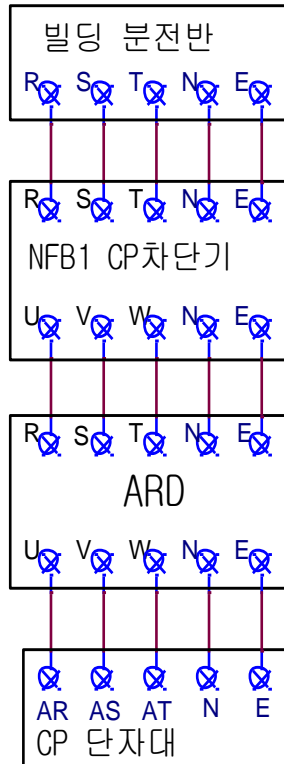
AS380 설치 메뉴얼

1. 기계실 결선

기계실타입(MR,MMR)



기계실없는타입(MRL)



2. 안전라인, 도어, SLU, SLD, 점검운전 점퍼

HB1-CA18=안전. CA18-CA19=카도어. HB4-HB5=출도어 CA6-CA9=카자동.
 HD1-HB9=PIT 자동. HB6-HB7=SLU(상부감속 S/W). HB6-HB8=SLD(하부감속 S/W).



PP(역상검출기)

NORMAL,
POWER

점등확인

3. 휴대용 오퍼레이터 설명

ESC=취소,되돌리기

F1=에러코드

F2=입력확인

F3=S 곡선

상=숫자올림

하=숫자내림

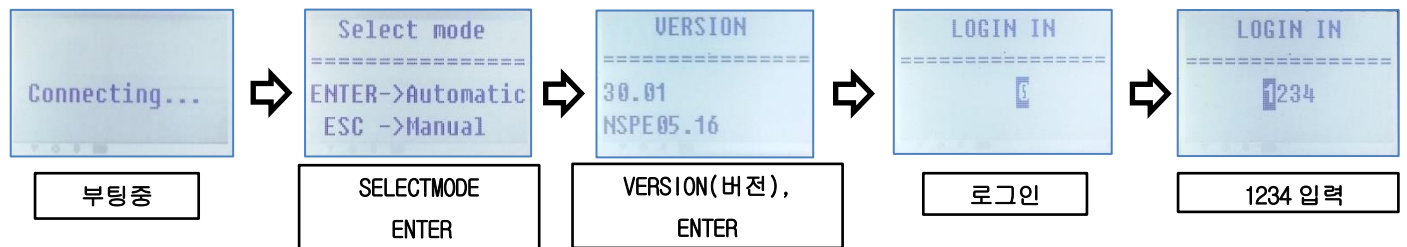
좌=자리움김,10 단위변경

우=자리움김,10 단위변경

ENTER=확인,설정값저장

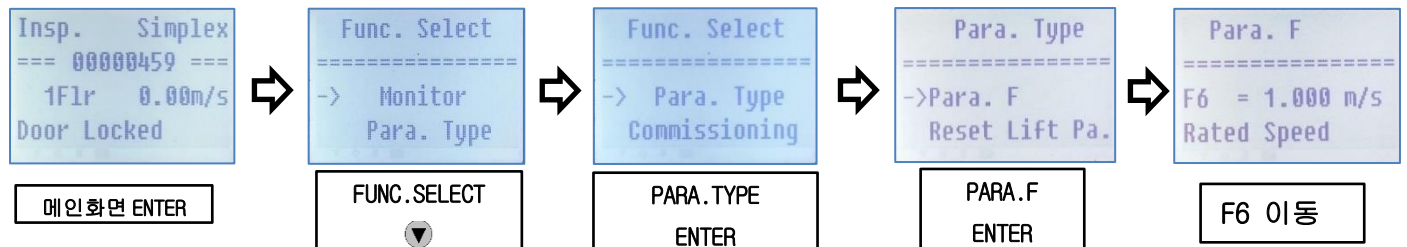


4. LOGIN IN(로그인) ◀▶자리이동.▲▼숫자 올림 내림



ENTER→ SELECT MODE에서ENTER→버전에서ENTER→로그인 1 2 3 4입력후,ENTER

5. 현장 값 입력



초기창에서 ENTER.→ ▼으로 PARA TYPE선택,ENTER →▲으로 PARA F 선택 ENTER

PARA F	표시창	설정 값	비 고
F6	LIFT SPEED	60M=1.000,90M=1.500,105M=1.750	초당 속도
F11	NO.OF FLOOR	2-64	정지 층수
F12	INSPECTION SPEED	0.300	점검 속도
F47	ERO SPEED	0.300	제어반비상운전속도
F202	MOTOR TYPE	비동기모터=0,동기=1	0=1
F203	M RATED POWER	모터의 용량 설정KW(명판)	KW
F204	M RATED CURRENT	모터 정격전류(명판)	A
F205	M RATED FREQ	모터 정격주파수(명판)	HZ
F206	MOTOR RPM	모터 회전수/RPM(명판)	RPM
F207	MOTOR VOLTAGE	모터 정격전압(명판)	V
F208	MOTOR POLE NUM	모터의 극수(명판)	P
F209	MOTOR SLIP FREQ	모터슬립주파수(동기모터 설정안함)	

		모터슬립주파수(비동기 모터)	※중요※
F210	ENCODER TYPE(유형)	비동기모터=0, 동기=1	
F211	ENCODER PULSE	엔코더 펄스수(명판)	
F234	MOTOR PHASE	모터의 회전방향=0, 역회전=1	

6. 비상운전 확인

UP, COM 버튼을 누른다(LED-L3 ON 확인)

DOWN, COM 버튼을 누른다.(LED-L4 ON 확인)

```
Recall Simplex
=== 00000000 ===
5Flr↑ 0.30m/s
Running
```

상행중 하행중

```
Recall Simplex
=== 00000000 ===
5Flr↓ -0.30m/s
Running
```

UP 운전시 약 0.30 m/s, DN 운전시 약 0.30 m/s 속도가 같으면 정상

CP 비상운전 운전속도 F47=0.300m/s

속도는 정상이지만 운전방향이 반대인 경우 F234=(0↔1, 1↔0 으로변경)

수동운전시 에러 71,91,115 계열 에러 발생시 : 모터 상 V, W 교체, 브레이크 개방확인

6. 층셋팅

앞문 S1, 뒷문 S49, 최하층기준

V SX(세로타입)=S1 점퍼핀 1,2 점퍼.

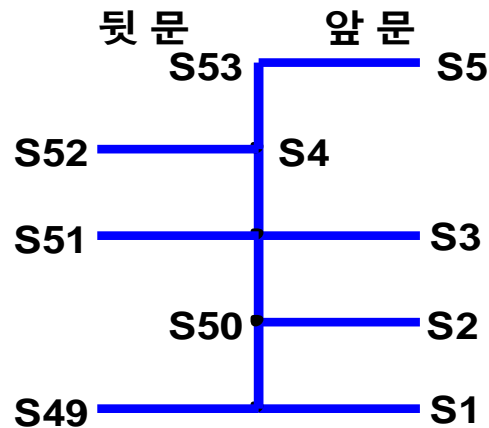
버튼 UP, DN 이용숫자변경

V SP(가로타입)=S1 점퍼핀 1,2 점퍼.

버튼 UP, DN 이용숫자변경

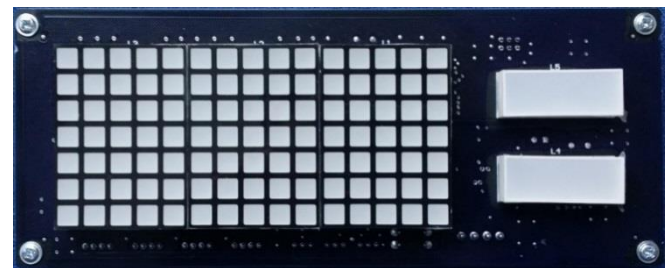
층표변경은 기계실

PIT 점검 S/W 종단저항 설정출하



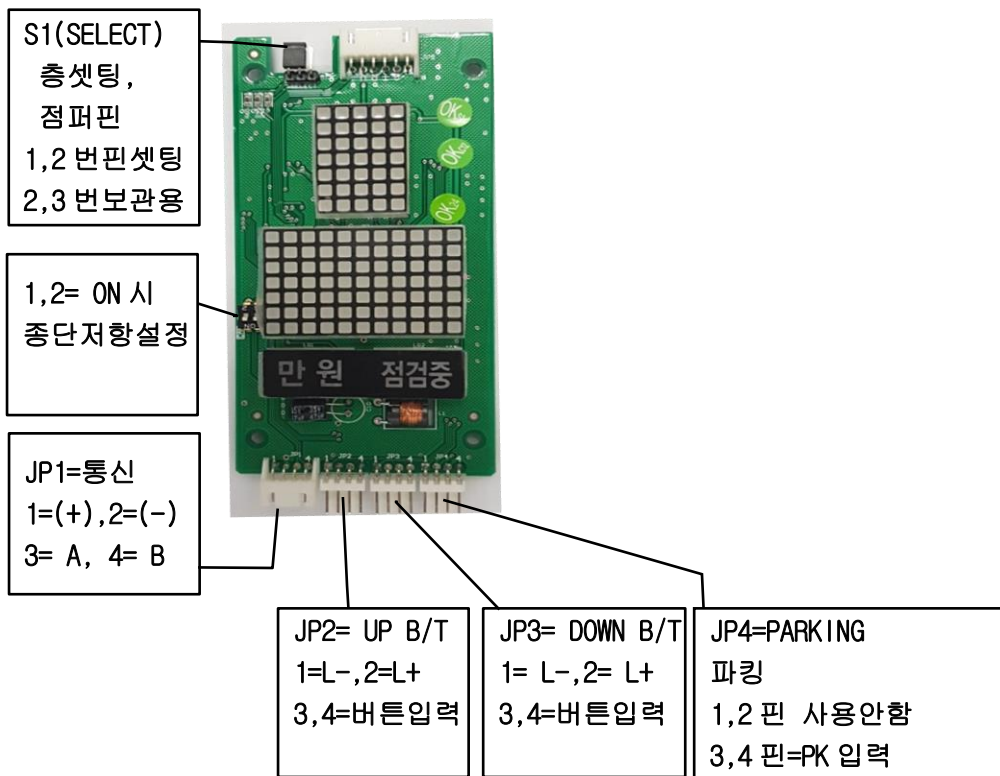
7. 층표시기 층셋팅

▶ SM-04 VSP(가로타입)



JP1=통신 1=(+), 2=(-) 3= A, 4= B	S2, S3=종단저항 1,2 번 점퍼	S1 층셋팅 1,2 번 점퍼 2,3 보관용	JP2= UP B/T 1=L-, 2=L+ 3,4=버튼입력	JP3= DOWN B/T 1=L-, 2=L+ 3,4=버튼입력	JP4=PARKING 파킹 1,2 사용안함 3,4=PK 입력
--------------------------------------	-------------------------	-------------------------------	---------------------------------------	---	---

SM-4 VSX (세로타입)



8. 카상부,COP 신호확인

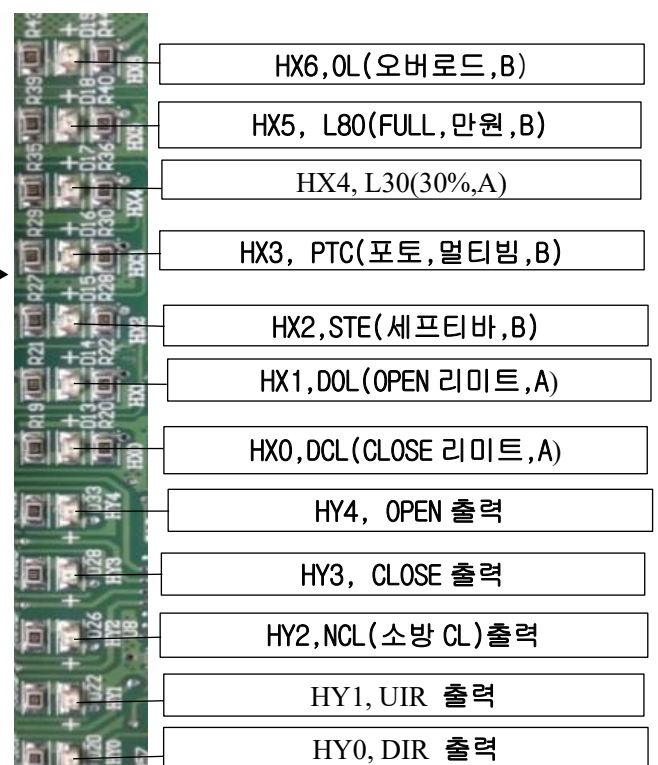
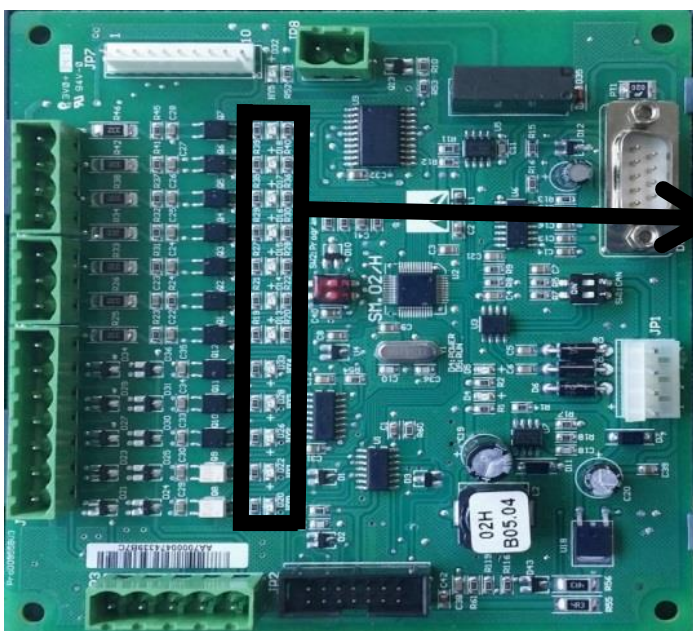
도어콘트롤 확인 DOL (OPEN END S/W), DCL (CLOSE END S/W) A 점점사용시

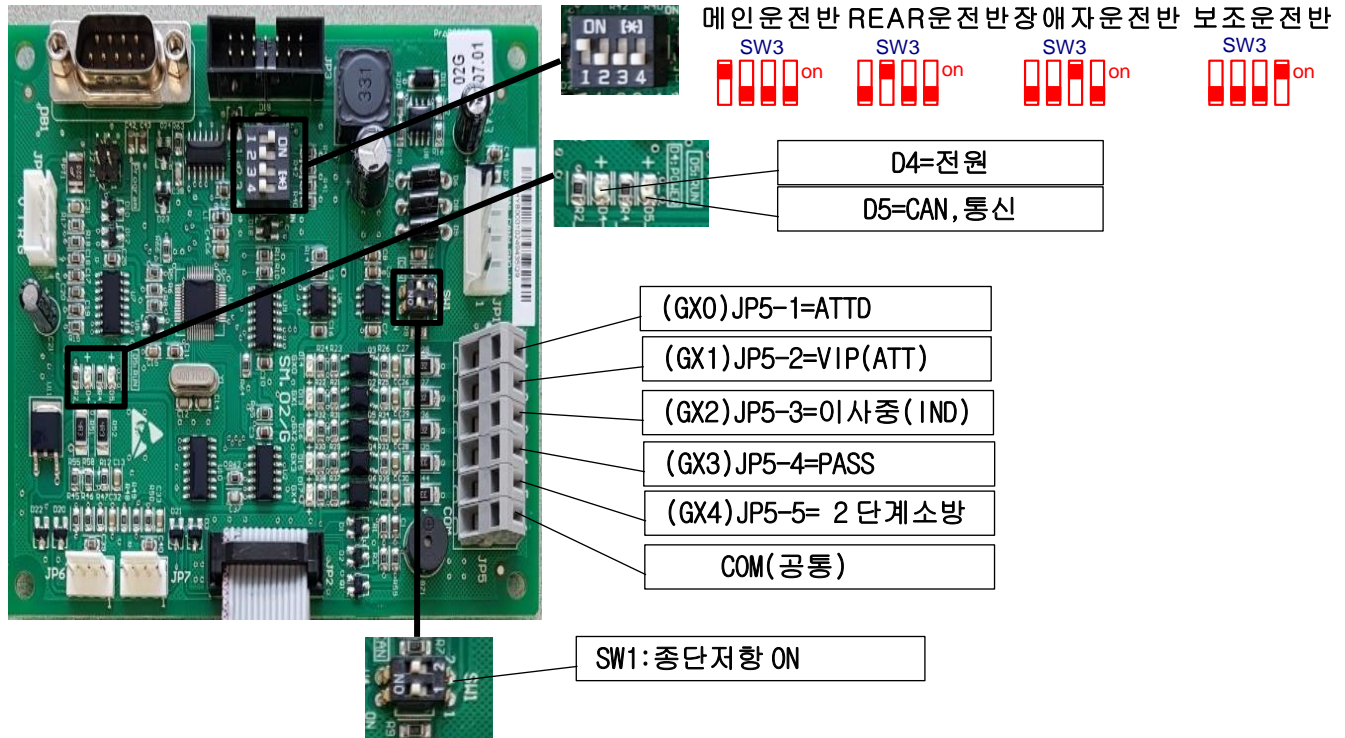
카상부박스 카도어 DOL . DCL .신호가 정상 작동하는지 확인한다

도어가 완전히 열렸을 때 DOL HX1, ON, 도어가 완전히 닫혔을 때 DCL HX0, ON

카도어가 중간에 있을 때 HX0 와 HX1 LED 는 OFF

카상부 운전반 SM-02/H 기판 사진



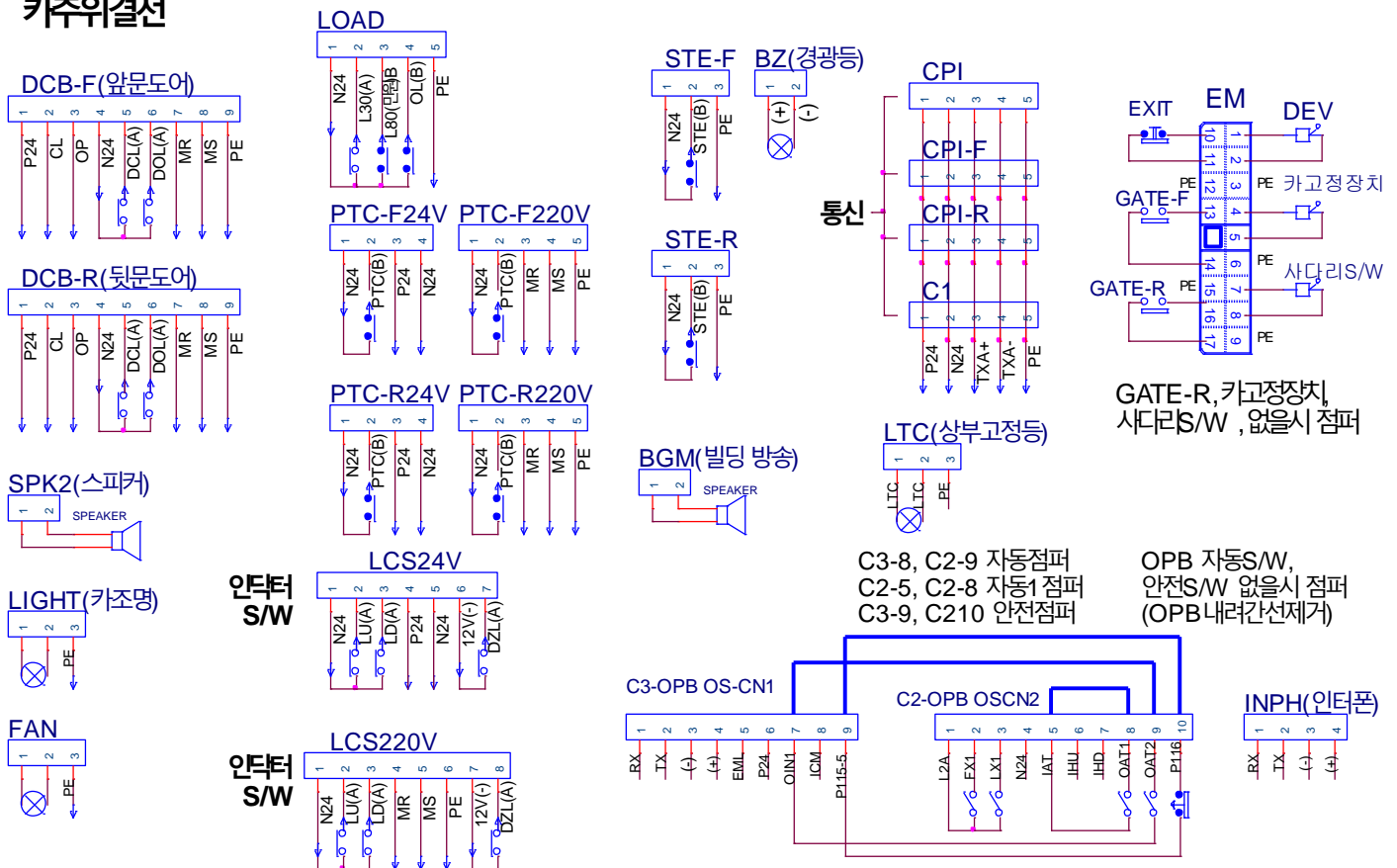


OPB 통신확인

OPB, SM-02/G 보드 SW1=1,2 ON 확인(종단저항)

D4=전원 ON D5=통신 (통신 정상시 점멸)

카주위결선



9. 7 세그먼트 LED 설명

최하층 자동상태(LED 06)

<input type="checkbox"/> L19, MONITOR 감시반점등	<input checked="" type="checkbox"/> L1, (X0) 카자동	<input checked="" type="checkbox"/> L10, (X9) BK1, BK2접촉기
<input type="checkbox"/> L20, STATE 빠르게점멸 정상	<input checked="" type="checkbox"/> L2, (X1) CP자동	<input checked="" type="checkbox"/> L11, (X10) BKS1 개방확인S/W
<input type="checkbox"/> L21, CAN 통신시점멸	<input type="checkbox"/> L3, (X2) 수동UP	<input checked="" type="checkbox"/> L12, (X11) BKS2 개방확인S/W
<input type="checkbox"/> L22, GROUP 2 카, 그룹시 점멸	<input type="checkbox"/> L4, (X3) 수동DOWN	<input checked="" type="checkbox"/> L13, (X12) 전동기과열검출
<input checked="" type="checkbox"/> L23, INS/NOL 자동 점등	<input checked="" type="checkbox"/> L5, (X4) SLU	<input checked="" type="checkbox"/> L14, (X13) 역상검출(P P)
<input type="checkbox"/> L24, ENCODE 주행시 점등	<input type="checkbox"/> L6, (X5) SLD	<input checked="" type="checkbox"/> L15, (X14) 도어존에서 점등
<input checked="" type="checkbox"/> L25, SAFETY 안전	<input checked="" type="checkbox"/> L7, (X6) LU 인덕터	<input type="checkbox"/> L16, (X15) FRS 입력
<input checked="" type="checkbox"/> L26, DL 카 도어S/W	<input checked="" type="checkbox"/> L8, (X7) LD 인덕터	<input type="checkbox"/> L17, (X16) ARDS 시작입력
<input checked="" type="checkbox"/> L27, HDL 홀 도어S/W	<input checked="" type="checkbox"/> L9, (X8) MY접촉기	<input type="checkbox"/> L18, (X17) ARDF 고장검출

10. 총고 측정

시스템 L20-STATE 빠르게점멸상태[약 0.1 초(정상)], 느리게점멸[약 0.5(에러상태)]

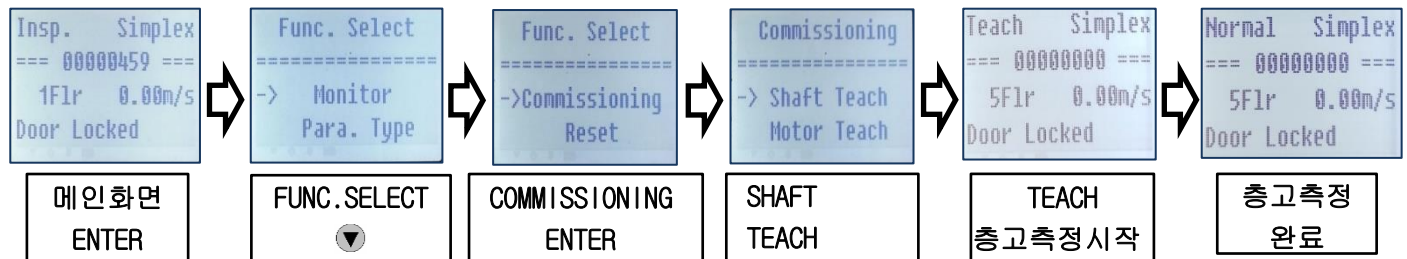
안전 L25-SAFETY, 카도어 L26-DL, 홀도어 L27-HDL (LED ON)

LED 모니터창인덕터 신호 확인

UP 시 L8, L7, 순서 LED 점등확인 DN 시 L7, L8 순서 LED 점등 확인

LED 상부강제감속(L5) 하부강제감속 (L6) 정상작동확인

카최하층 L7, L8. L7 꺼질때까지하강 제어반만비상운전



초기모드에서 ENTER → ▼ 버튼으로 commissioning 에서 ENTER → shaft teach 에서 ENTER

제어반 비상운전, 정상운전으로 전환하면 약 3 초 후 총고 측정 실시함. (총고 측정 속도 F183=0.400)

최상층 도착시 오퍼레이터에 NOREMAL, DOOR LOCKED(노말도어락)이 표시되면 정상,

완료 후 비상운전, 정상운전 전환 총고 측정 완료.

레벨 조정 평균값 (2 개층 이상 운전 확인, 데이터 변경 후 2 개층 이상 운전 확인)

초기모드에서 ENTER →, ▼ 버튼으로 PARA TYPE 에서 ENTER → ▼ 버튼으로 LEVEL ADJ 에서 ENTER

F56= UP 평균값 레벨 조정, F57=DOWN 평균값 레벨 조정

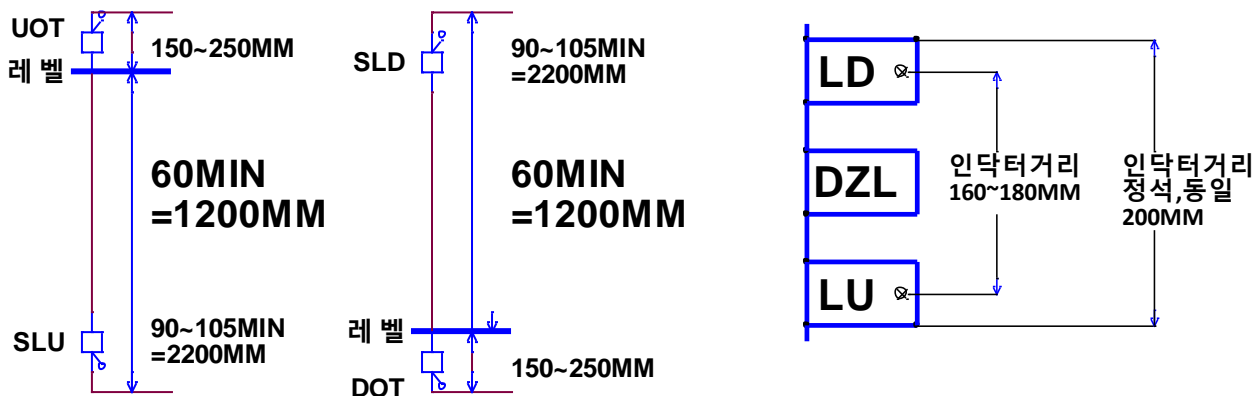
(인덕터, 총플레이트, SLU, SLD) 변경 시 전고 측정 실시

11. 층표시변경

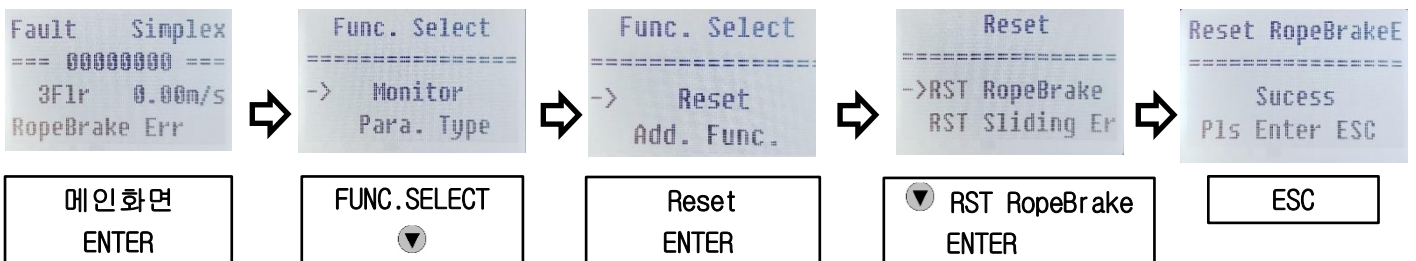
초기창→ENTER→,▼, PARA TYPE→ENTER→,▼, FLR DISP→ENTER
 65=B6. 64=B5. 63=B4. 62=B3. 61=B2. 60=B1. 1=1. 2=2. 3=3,,,,,34=34
 .(예: 최하층이 지하2층 B2표시하려면 1FLR DISP값을 61변경
 1층 1로표시하려면 2FLR DISP값을 1로입력,
 2층 3FLR DISP=2,3층 4FLR DISP=3,4층 F로표시하려면 5FLR DISP=98)

출콜 대기시간:F14, 카콜 대기시간:F15, 조명시간:F152

12. 감속 스위치길이,인닥터길이



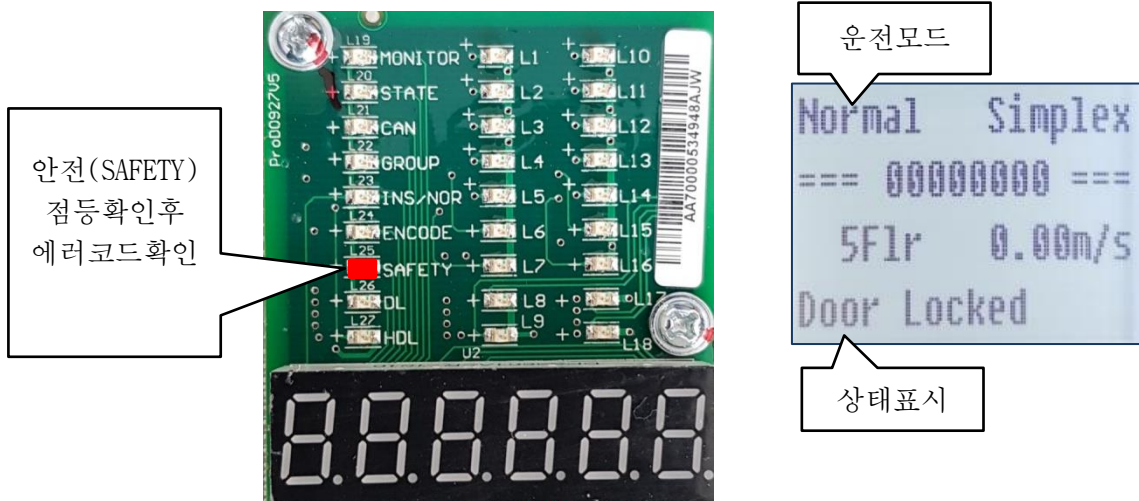
13. UCM에러 리셋(RopeBrake Err)



14. PIT점검후 정상 운전방법

최하층 HIB,PB 정상운행, 리셋 스위치 2초이상

제어시스템 에러코드(안전 점등 확인후 에러코드확인)



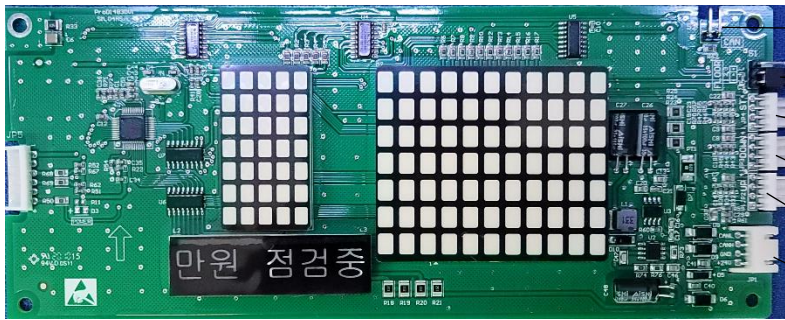
16. 휴대용 오퍼레이터 표시설명

운전모드		
Fault	고장 발생	에러코드 참고
Fire	소방운전중	
Lock	파킹중	
Attend	도어스위치 동작(승장VIP표시)	OPB, GX1신호확인
Indpnd	전용운전(승장이사중 표시)	OPB, GX2신호확인
Normal	자동운전중	
Duplex M	병렬운전 메인호기	2카운전
Duplex S	병렬운전 써브호기	2카운전
Group	그룹 운전중	
Recall	제어반 비상운전	
Inscar	카 점검운전	
Carpit	카, 피트 점검운전	
InsPIT	피트 점검운전	

상태표시	설 명	참 고
Door Locked	도어 닫힘 ,대기중	
Saft Loop B Roken	안전 off 에러	
Sliding Protect	20에러,로프슬립	메인화면 엔터→▼3회 reset엔터→▼2회reset Sliding엔터
RopeBrake Err	41,42에러(UCM)	메인화면 엔터→▼3회 reset엔터→▼2회reset RopeBrake 엔터
Lift Err,KMY Detecting	36에러	MY접촉기 융착,접촉불량
HDR Lock Broken	37에러	카콘트롤DOL, DOL,DCL 오 배선
Door Lock Broken		FULL OPEN도어동작 상태에서 수동전환시 표시
Lift Err,KMB Detecting	35,38에러	BK접촉기,BK확인스위치확인
ARDF	57에러	
P.P	56에러	
Fsafety Edge Act	앞도어 세프티바 동작	세프티바,포토센서 모두 불량시 표시됨
Fsafety Eye Act	앞도어 포토센서 동작	
Rsafety Edge Act	뒷도어 세프티바 동작	세프티바,포토센서 모두 불량시 표시됨
Rsafety Eye Act	뒷도어 포토센서 동작	

상태표시	설 명	참 고
Dr Open Btn Act	열림버튼 동작	
Opening	열린중	
Closing	닫히는중	
No Dr.Cls Limit	카, 홀도어ON, DCL OFF	
Dr, Close, Limit	DCL ON, 카, 홀도어 OFF	
Overload	오버로드동작	
Full//Bypass	80%로드스위치동작	

04HSL (세로타입)



S2, CAN(종단저항)

S1(충셋팅 1.2 점퍼)

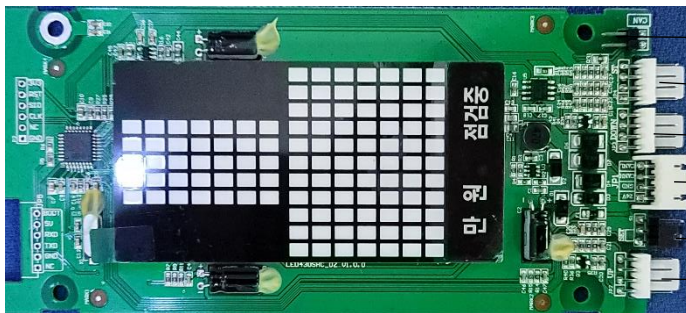
JP4(PARK)

JP3(DOWN)

JP2(UP)

JP1(통신)

04VS12 (가로타입)



S2, CAN(종단저항)

JP4(PARK)

JP3(DOWN)

JP1(통신)

S1(충셋팅 1.2 점퍼)

JP2(UP)

