

Блок БПШ-2

Инструкция по программированию параметров

ХК327.33.00 И1

Редакция 20.12.2012

2012г.

История редакций
 Инструкции по программированию параметров БПШ-2
 ХК327.33.00 И1

Редакция	Дата	Примечание
20.12.2012	12.07.12	подверсия ПО: с Ver 00B2 151212 по...
12.07.2012	12.07.12	подверсия ПО: с Ver 00B2 100712 по Ver 00B2 021112
26.06.2012	26.06.12	подверсия ПО: Ver 00B2 140612
07.06.2012	07.06.12	подверсия ПО: с Ver 00B2 070312 по Ver 00B2 300412
02.02.2012	02.02.12	подверсия ПО: с Ver 00B2 020212
02.11.2011	02.11.11	подверсия ПО: с Ver 00B2 071111 по Ver 00B2 080112
Ж	16.02.11	подверсия ПО: Ver 00B2 010211
Е	24.08.10	подверсия ПО: с Ver 00B2 150810 по Ver 00B2 181110
Д	16.06.10	подверсия ПО: с Ver 00B2 060510 по Ver 00B2 220610
Г	25.12.09	подверсия ПО: с Ver 00B2 111109 по Ver 00B2 110310
В	12.11.09	подверсия ПО: с Ver 00B2 261009 по Ver 00B2 301009
Б	02.10.09	подверсия ПО: с Ver 00B2 240909 по Ver 00B2 161009
А	05.08.09	подверсия ПО: с Ver 00B2 280709 по Ver 00B2 100809
*	21.07.09	подверсия ПО: с Ver 00B2 090409 по Ver 00B2 150709

Содержание:

Введение	9
1. Программирование параметров	9
1.1 Общие положения	9
1.2 Порядок программирования параметров	9
2. Описание параметров программирования НКУ-МППЛ.	11
2.1 Параметр «П0»	11
2.1.1 П0/Подпараметр «01» (Устройство контроля загрузки)	11
2.1.2 П0/Подпараметр «02» (Тип здания)	11
2.1.3 П0/Подпараметр «03» (Управление освещением кабины)	12
2.1.4 П0/Подпараметр «04» (Количество полюсов обмотки двигателя)	12
2.1.5 П0/Подпараметр «05» (Собирательный режим)	12
2.1.6 П0/Подпараметр «06» (Вызов загруженной кабины).....	13
2.1.7 П0/Подпараметр «07» (Тип датчика скорости)	13
2.1.8 П0/Подпараметр «08»(Адрес в системе диспетчерского контроля)	14
2.1.9 П0/Подпараметр «09»(Отправка кабины на основной посадочный этаж).....	14
2.1.10 П0/Подпараметр «10» (Расширенная матрица опроса)	14
2.1.11 П0/Подпараметр «11» (Схема контроля ОШ)	15
2.1.12 П0/Подпараметр «12» (Управление главным приводом).....	16
2.1.13 П0/Подпараметр «13» (Управление приводом дверей).....	16
2.1.14 П0/Подпараметр «14» (Индикация направления движения).....	17
2.1.15 П0/Подпараметр «15» (Блокировка управления привода дверей)	17
2.1.16 П0/Подпараметр «16» (Режим «Бешенный лифт»).....	17
2.1.17 П0/Подпараметр «17» (Автовозврат из режима «Пожарная опасность»)	19
2.1.18 П0/Подпараметр «18» (Контроль перегруза 110% во время движения)	19
2.1.19 П0/Подпараметр «19» (Управление тормозом).....	19
2.1.20 П0/Подпараметр «20» (Монтажная ревизия).....	20
2.1.21 П0/Подпараметр «21» (Подключение датчиков крайних этажей).....	21
2.1.22 П0/Подпараметр «22» (Зона датчика крайнего нижнего этажа).....	21
2.1.23 П0/Подпараметр «23» (Контакты датчика пожарной опасности)	22
2.1.24 П0/Подпараметр «24» (Обслуживание вызовов в собирательном режиме).....	22
2.2. Параметр П1.....	23

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		3

2.2.1 П1/Подпараметр «01» (Границы контроля датчиков ДКЭ).....	23
2.2.2 П1/Подпараметр «02» (Статический коэффициент динамического шунта).....	24
2.2.3 П1/Подпараметр «03» (Номинальная большая скорость)	24
2.2.4 П1/Подпараметр «04» (Реверсирование дверей)	25
2.3 Параметр П2	26
2.3.1 П2/Подпараметр «01» (Общее количество остановок лифта)	26
2.3.2 П2/Подпараметр «02» (Количество подвальных остановок)	26
2.3.3 П2/Подпараметр «03» (Минимальное расстояние между остановками)	26
2.3.4 П2/Подпараметр «04» (Основная посадочная остановка).....	27
2.4 Параметр П3	28
2.4.1 П3/Подпараметр «01» (Время открытия/закрытия дверей).....	28
2.4.2 П3/Подпараметр «02» (Время между открытием и началом закрытия дверей)	28
2.4.3 П3/Подпараметр «03» (Ожидание с открытыми дверями максимальное)	28
2.4.4 П3/Подпараметр «04» (Время между закрытием дверей и началом обл.вызовов)	29
2.5 Параметр П4	30
2.5.1 П4/Подпараметр «01» (Групповая работа лифта).....	30
2.5.2 П4/Подпараметр «02» (Кратковременная погрузка).....	30
2.5.3 П4/Подпараметр «03» (Диспетчерский контроль)	31
2.5.4 П4/Подпараметр «04» (Уровень эффективности торможения)	31
2.6 Параметр П5.	32
П5/Подпараметр «01»...«32» (Блокировка обслуживания остановок по приказам).....	32
2.7 Параметр П6.	32
П6/Подпараметр «01»...«32»(Блокировка обслуживания остановок по вызовам).....	32
2.8 Параметр П7.	32
П7/Подпараметр «01»...«32» (Блокировка обслуживания остановок по вызовам «Вниз»).....	32
2.9 Параметр П8.	33
2.9.1 П8/Подпараметр «01» (Контроль потребления тока ДД и ГД)	33

2.9.2 П8/Подпараметр «02» (Перегрузка по току двигателя главного привода на БС).....	33
2.9.3 П8/Подпараметр «03» (Перегрузка по току двигателя главного привода на МС)	33
2.9.4 П8/Подпараметр «04» (Перегрузка по току двигателя дверей)	34
2.9.5 П8/Подпараметр «05» (Охрана шахты в режиме «Ревизия»).....	34
2.9.6 П8/Подпараметр «06» (Контроль фаз двигателя главного привода) ...	35
2.9.7 П8/Подпараметр «07» (Контроль фаз двигателя дверей)	35
2.9.8 П8/Подпараметр «08» (Контроль перегрева двигателя главного привода)	36
2.9.9 П8/Подпараметр «09» (Контроль положения шунтов)	36
2.9.10 П8/Подпараметр «10» (Контроль скорости движения кабины).....	36
2.9.11 П8/Подпараметр «11» (Контроль эффективности торможения)	37
2.9.12 П8/Подпараметр «12» (Контроль выключателей цепи безопасности)	38
2.9.13 П8/Подпараметр «13» (Контроль питания +24В)	38
2.9.14 П8/Подпараметр «14» (Функции часов реального времени).....	38
2.9.15 П8/Подпараметр «15» (Контроль положения датчиков крайних этажей).....	39
2.9.16 П8/Подпараметр «16» (Контроль движения на МС)	39
2.9.17 П8/Подпараметр «17» (Отключение сигналов датчиков замедления)	39
2.9.18 П8/Подпараметр «18» (Выключение датчика загрузки 15кг).....	40
2.9.19 П8/Подпараметр «19» (Выключение датчика загрузки 90%).....	40
2.9.20 П8/Подпараметр «20» (Выключение датчика загрузки 110%)	41
2.9.21 П8/Подпараметр «21» (Наличие предварительного датчика нагрева двигателя ГП).....	41
2.9.22 П8/Подпараметр «22» (Удержание после форсированного включения тормоза).....	42
2.9.23 П8/Подпараметр «23» (Работа от резервного источника питания – «Эвакуатор»)	42
2.9.24 П8/Подпараметр «24» (Контроль реле «РКБ»)	43
2.10 Параметр П9.....	44
П9/Подпараметр «01»... «32»(Индикация текущей остановки).....	44
2.11 Параметр ПА.	45
ПА/Подпараметр «01»...«32» (Доводка кабины до ТО Вверх/Вниз)	45

2.12 Параметр Пв.....	47
Пв/Подпараметр «01»...«32» (Расстояния между соседними остановками)	47
2.13 Параметр ПС	47
ПС/Подпараметр «01»...«40» (Просмотр кодов неисправностей)	48
2.14 Параметр Pd.....	49
2.14.1 Pd/Подпараметр «01» (Напряжение удержания тормоза)	49
2.14.2 Pd/Подпараметр «02» (Допустимое превышение скорости кабины)	49
2.14.3 Pd/Подпараметр «03» (Схема анимации элементов индикации)	50
2.15 Параметр ПЕ	51
2.15.1 ПЕ/Подпараметр «01» и «02» (Команды для пробных пусков ЧП главного привода)	51
2.15.2 ПЕ/Подпараметр «03» (Ручное управление тормозом с обратной связью по скорости) – VCABS функция.....	51
2.15.3 ПЕ/Подпараметр «04» (Ручное управление тормозом с обратной связью по времени 0,5с) – tCABS функция	52
2.15.4 ПЕ/Подпараметр «05» (Ручное управление тормозом с обратной связью по времени 1с) – TCABS функция.....	53
2.16 Параметр ПФ	54
2.16.1 ПФ/Подпараметр «01» (Номер крайней нижней остановки).....	54
2.17 Параметр п0	54
2.17.1 п0/Подпараметр «01»(Многофункциональный выход MF1).....	54
2.17.2 п0/Подпараметр «02»(Многофункциональный выход MF2).....	54
2.17.3 п0/Подпараметр «03»(Многофункциональный выход MF3).....	54
2.17.4 п0/Подпараметр «04»(Многофункциональный выход MF4).....	54
2.18 Параметр п1	56
2.18.1 п1/Подпараметр «01» (Время инициализации станции при включении).....	56
2.18.2 п1/Подпараметр «02» (Режим «Бешенный лифт» - сутки)	56
2.18.3 п1/Подпараметр «03» (Режим «Бешенный лифт» - часы).....	56
2.18.4 п1/Подпараметр «04» (Режим «Бешенный лифт» -минуты)	56
2.19 Параметр п2	57
2.19.1 п2/Подпараметр «01» (Просомотр текущей версии ПО контроллера)	57
2.20 Параметр п3	58

2.20.1 п3/Подпараметр «01» (Частота питания двигателя ГП на БС)	58
2.20.2 п3/Подпараметр «02» (Частота питания двигателя ГП на скорости ревизии)	58
2.20.3 п3/Подпараметр «03» (время торможения со скорости выравнивания до удержания).....	59
2.20.4 п3/Подпараметр «04» (Задержка отключения контактора после команды об выключении ПЧ ГП)	59
2.21 Параметр п4	60
2.21.1 п4/Подпараметр «01» – (Время разгона двигателя на большой скорости, с)	60
2.21.2 п4/Подпараметр «02» – (Время аварийного торможения двигателя на большой скорости).....	60
2.21.3 п4/Подпараметр «03» – (Время разгона двигателя на малой скорости, с)	60
2.21.4 п4/Подпараметр «04» – (Время аварийного торможения двигателя на малой скорости)	60
2.22 Параметр п5.	61
п5/Подпараметр «01»...«32» (Дистанция замедления при движении «вверх»)	61
2.23 Параметр п6.	63
п6/Подпараметр «01»...«32» (Дистанция замедления при движении «вниз»)	63
2.24 Параметр п7	65
2.24.1 п7/Подпараметр «01» (Максимальное время движения на МС)	65
2.24.2 п7/Подпараметр «02» (Время «остывания» двигателя)	65
2.24.3 п7/Подпараметр «03» (Константа фильтра шумов в канале ДС и времени управляемого отката)	65
2.24.4 п7/Подпараметр «04» (Динамический коэффициент дин.шунта замедления)	66
2.25 Параметр п8	69
п8/Подпараметр «01»...«32» (Управление приводом дверей по стороне А).....	69
2.26 Параметр п9	70
п9/Подпараметр «01»...«32» (Управление приводом дверей по стороне Б).....	70
2.27 Параметр пА.....	71

2.27.1 пА/Подпараметр «01» (Время реакции на сигналы «ВКЗ», «ВКО») ...	71
2.28 Параметр пВ	72
2.28.1 пВ/Подпараметр «01» (Установка текущего года).....	72
2.28.2 пВ/Подпараметр «02» (Установка текущего месяца)	72
2.28.3 пВ/Подпараметр «03» (Установка текущего числа)	72
2.28.4 пВ/Подпараметр «04» (Установка текущего дня недели).....	72
2.29 Параметр пС.....	73
2.29.1 пС/Подпараметр «01» (Установка текущего часа)	73
2.29.2 пС/Подпараметр «02» (Установка текущей минуты)	73
2.30 Параметр пД (Имитация приказов)	74
2.31 Параметр пЕ (Имитация вызовов)	75
2.32 Параметр пF	77
2.32.1 пF/Подпараметр «01» (Выход из параметра пF в меню параметров)	77
2.32.2 пF/Подпараметр «02» (Сброс неисправностей)	77
2.32.3 пF/Подпараметр «03» (Выход без записи).....	77
2.32.4 пF/Подпараметр «04» (Выход с записью).....	77
2.32.5 пF/Подпараметр «05» (Разметка шахты)	77
2.32.6 пF/Подпараметр «06» (Сброс параметров в заводские установки) ...	78



Примечание: По окончании программирования необходимо установить джампер блокировки программирования.

Новый контроллер изначально может иметь произвольные значения параметров настройки, поэтому необходимо выполнить самостоятельную настройку всех параметров или задать заводские настройки(см.ниже как это сделать), а после откорректировать полученные настройки.

При возникновении ошибки при программировании параметров контроллер автоматически устанавливает значения параметров по умолчанию в соответствии с графой «Значение при ошибке программирования параметров» таблицы 1.

Описание программируемых параметров см. в пункте 2. В таблице 3 приведены коды неисправностей.

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		10

2. Описание параметров программирования НКУ-МППЛ.

В данном разделе приводится описание параметров программирования НКУ-МППЛ с комментариями и примерами.

2.1 Параметр «П0»

2.1.1 П0/Подпараметр «01» (Устройство контроля загрузки)

Назначение: Включение и отключение контроля грузоввзвешивающего устройства 15кг, 90%, 110% соответственно.



Значение подпараметра:

0 – Контроль выключен, НКУ-МППЛ не контролирует срабатывание датчиков взвешивающего устройства. В программе контроллера запускается алгоритм работы без датчиков загрузки кабины

1 – Контроль включен, НКУ-МППЛ контролирует срабатывание датчиков взвешивающего устройства (при их наличии). В программе контроллера запускается алгоритм работы с учетом датчиков загрузки. Выборочно эти датчики могут быть выключены через параметр П8/18, П8/19 П8/20 (15кг, 90%, 110% соответственно), а так же П0/18(Контроль перегруза 110% во время движения) – в этом случае контроллер обеспечивает работу лифта с учетом отсутствующих датчиков

2.1.2 П0/Подпараметр «02» (Тип здания)

Назначение: Выбор режима управления лифтом по типу здания.

Особенности работы.

Режим управления для жилого здания

При неподвижной кабине и отсутствии приказов и вызовов нажатие кнопки приказа/вызова определяет дальнейшее направление движения кабины. При нажатии кнопки вызова во время движения кабины вызов определяет место прибытия кабины, но не направление движения. Во время движения кабины по приказу приказы, не совпадающие с направлением движения кабины, не регистрируются. Вызовы регистрируются всегда.

Направление движения кабины снимается если:

- остановка является последней по обслуживанию приказов или вызовов;
- кабина прибыла на остановку по вызову или приказу и другие вызова и приказы отсутствуют.

При наличии нескольких зарегистрированных вызовов и отсутствии приказов кабина отправляется на наиболее приоритетный из зарегистрированных вызовов (при этом вновь поступающие разрешенные вызовы и приказы регистрируются, происходит корректировка наиболее приоритетного вызова в зависимости от направления движения кабины). Приоритетным является вызов с самой верхней остановки.

При движении кабины вниз разрешается обслуживание попутных приказов и вызовов (собираемый режим). Для лифтов с подвижным полом кабины (или взвешивающим устройством) при включенном контроле датчиков загрузки, обслуживаются вызовы, если не сработал датчик 90%

Режим управления для административного здания

При неподвижной кабине и отсутствии приказов и вызовов нажатие кнопки:

- приказа – определяет дальнейшее направление движения кабины;
- вызова – задает движение кабины лифта к остановке вызова, после чего движение возможно как в заданном направлении, так и в противоположном (при отсутствии зарегистрированных вызовов с других остановок).

									Лис
									11
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата					

ХК327.33.00 И1

В режиме управления для административных зданий приоритетом является текущее направление движения кабины, то есть все приказы и вызовы, не попутные движению кабины, не обслуживаются.

Изменение направления движения кабины возможно только после обслуживания всех зарегистрированных приказов и вызовов выбранного ранее направления.

Во время движения кабины разрешается обслуживание попутных вызовов и приказов. Для лифтов с подвижным полом кабины (или взвешивающим устройством) только вызовов, при этом выполняется контроль загрузки (при включенном контроле датчиков загрузки).

При наличии нескольких зарегистрированных вызовов и отсутствии приказов кабина отправляется на наиболее приоритетный из зарегистрированных вызовов (при этом вновь поступающие разрешенные вызовы и приказы регистрируются, происходит корректировка наиболее приоритетного вызова в зависимости от направления движения кабины). Приоритеты устанавливаются следующим образом:

- если присутствуют вызовы для движения только вверх, кабина отправляется на самый нижний вызов;
- если присутствуют вызовы для движения только вниз, кабина отправляется на самый верхний вызов;

если присутствуют вызовы для движения и вверх и вниз, кабина отправляется в наиболее рациональном направлении либо на самый верхний вызов либо на самый нижний.



Значение подпараметра:

0 – Включен режим управления для жилого здания.

1 – Включен режим управления для административного здания.

2.1.3 ПО/Подпараметр «03» (Управление освещением кабины)

Назначение: Управление освещением кабины.



Значение подпараметра:

0 – Включен режим экономия электроэнергии. Данный режим предназначен для отключения освещения пустой кабины через 5с после закрывания дверей (при наличии подпольных выключателей и включенной функции «Устройство контроля загрузки кабины» - ПО/01).

1 –Выключен режим экономии электроэнергии. СУЛ непрерывно подает питание на освещение кабины

2.1.4 ПО/Подпараметр «04» (Количество полюсов обмотки двигателя)

Назначение: Выбор скоростных характеристик двигателя нерегулируемого главного привода. Скоростные характеристики двигателя определяются количеством полюсов обмотки большой скорости (далее БС) и количеством полюсов обмотки малой скорости (далее МС). Данная настройка имеет эффект только для нерегулируемого главного привода. Значение данного параметра напрямую влияет на оценку скорости движения кабины в различных режимах работы и формирование аварийных ситуаций, поэтому настройка должна строго соответствовать применяемому типу двигателя. Для регулируемого главного привода данный параметр игнорируется контроллером и может иметь любое значение



Значение подпараметра:

0 – Выбрано число полюсов двигателя БС/МС – 6/18;

1 –Выбрано число полюсов двигателя БС/МС – 6/24 либо 4/16.

2.1.5 ПО/Подпараметр «05» (Собирательный режим)

									Лис
									12
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата					

ХК327.33.00 И1

Назначение: Включение и выключение собирательного режима работы лифта. Параметр работает как для административных, так и для жилых зданий



Значение подпараметра:

0 – При работе лифта обслуживание попутных вызовов при движении кабины по приказу не выполняется.

1 – НКУ-МППЛ регистрирует сигнал соответствующий загрузке 90% от устройства загрузки кабины (при его наличии и включенном контроле). Обслуживание попутных вызовов разрешается при загруженности кабины лифта менее 90%.



Примечание: Дополнительно имеется возможность задать собирательный режим работы как при движении вверх так и при движении вниз, либо только при движении вниз(по умолчанию) даже для жилых зданий через параметр П0/24(Обслуживание вызовов в собирательном режиме)

2.1.6 П0/Подпараметр «06» (Вызов загруженной кабины)

Назначение: Включение и выключение запрета на вызов загруженной кабины.



Значение подпараметра:

0 – Разрешен вызов загруженной кабины. При наличии груза в кабине выполняется регистрация и обслуживание вызовов.

1 – Запрещен вызов загруженной кабины. При наличии груза в кабине вызовы не регистрируются и не обслуживаются, кабина лифта стоит с открытыми дверями на остановке назначения до тех пор пока не будет зафиксировано отсутствие груза в кабине. Работа данной процедуры будет зависеть от установки контроля грузовзвеса в параметрах станции и соответствующего датчика загрузки. Т.е. если при включенном грузовзвесе будет выключен контроль датчика 15кг, а обработка остальных датчиков разрешена, то будет наложен запрет на регистрацию и обработку вызовов при наличии в кабине груза превышающего 90% загрузки



Примечание:

Данный подпараметр работает только при условии наличия подпольных выключателей (взвешивающего устройства) и при значении П0, п.п. 01 – «1».

В случае нахождения груза в кабине (при неподвижной кабине и отсутствии запрета вызова загруженной кабины) и отсутствия приказов двери кабины закрываются через определенный промежуток времени (см. П3, п.п. 03), после чего разрешается обслуживание вызовов.

2.1.7 П0/Подпараметр «07» (Тип датчика скорости)

Назначение: Выбор типа датчика скорости.



Значение подпараметра:

0 – Выбран оптический датчик скорости типа ДО-2М(точность измерения пройденного расстояния составляет 5,5мм – рекомендуется при использовании на регулируемом главном приводе)

1 – Выбран магнитный датчик скорости из комплекта СДДЛ «Обь» (точность измерения пройденного расстояния составляет 8,5см). Допускается использование на нерегулируемых приводах. Не рекомендуется для регулируемого привода

									Лис
									13
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата	ХК327.33.00 И1				

2.1.8 ПО/Подпараметр «08»(Адрес в системе диспетчерского контроля)

Назначение: Включение и отключение определения адреса НКУ-МППЛ в системе диспетчерского контроля.

Особенности работы

В системе диспетчерского контроля НКУ-МППЛ имеет индивидуальный адрес (программируется в П4 п.п. 03). При работе в системе диспетчерского контроля НКУ-МППЛ передает данные о своей работе при запросе со стороны лифтового блока. Если система диспетчеризации, к которой непосредственно подключена станция управления не формирует адрес запрашиваемой станции управления, тогда значение адреса может быть любым при выключенном данном параметре



Значение подпараметра:

0 – НКУ-МППЛ передает данные лифтовому блоку при запросе по любому адресу (с 0-го по 15-й) – не выполняется распознавание адреса;

1 –НКУ-МППЛ передает данные лифтовому блоку только при запросе адреса соответствующего адресу НКУ-МППЛ (см. П4 п.п. 03) – выполняется распознавание адреса

2.1.9 ПО/Подпараметр «09»(Отправка кабины на основной посадочный этаж)

Назначение: Включение и отключение автоматического отправления кабины на основной посадочный этаж.



Значение подпараметра:

0 – Отправка пустой(не загруженной) кабины на основной посадочный этаж не выполняется. Режим работы лифта «Нормальная работа» остается без изменений. В режиме работы лифта «Погрузка» кабина остается на остановке назначения с открытыми дверями до поступления нового приказа.

1 – Выполняется отправка пустой(не загруженной) кабины на основной посадочный этаж (при отсутствии зарегистрированных вызовов и приказов и нахождении кабины на остановке отличной от основной посадочной)



Примечания:

1. В лифтах, имеющих устройства контроля загрузки кабины, отправление пустой кабины происходит при значении ПО п.п. 01 – «1».

2. В лифтах, не имеющих подпольные выключатели, отправление кабины происходит всегда при значении ПО п.п. 09 – «1».

3. При работе лифта в группе(парная работа) данный параметр работает как дополнение к основному алгоритму работы лифтов при котором происходит автоматическая отправка одной из кабин на основной посадочный этаж. Включение данного параметра может обеспечить принудительное смещение второй кабины на основной посадочный этаж

2.1.10 ПО/Подпараметр «10» (Расширенная матрица опроса)

Назначение: Включение и отключение платы расширенной матрицы опроса

Особенности работы

НКУ-МППЛ с платой БПШ-2 позволяет дополнительно подключать плату расширенной матрицы опроса ПРМО-32 ХК327.33.50 (далее ПРМО). ПРМО позволяет опрашивать

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		14

2.1.14 ПО/Подпараметр «14» (Индикация направления движения)

Назначение: Включение/выключение индикации направления движения при отсутствии заданного направления движения.

Особенности работы

В НКУ-МППЛ предусмотрено включение или отключение индикации направления движения на ЭУ и БПШ-2 при неопределенном направлении движения. Если значение подпараметра соответствует значению «Всегда включена», то при отсутствии заданного направления движения кабины на ЭУ и БПШ-2 будут одновременно гореть индикаторы «Вверх» и «Вниз». Если значение подпараметра соответствует значению «Всегда выключена», то при отсутствии заданного направления движения кабины на ЦЭУ и БПШ-2 индикаторы «Вверх» и «Вниз» светиться не будут.



Значение подпараметра:

0 – индикация всегда включена;

1 – индикация всегда выключена.

2.1.15 ПО/Подпараметр «15» (Блокировка управления привода дверей)

Назначение: Включение/выключение блокировки управления привода дверей.

Особенности работы.

Блокировка управления приводом дверей является вспомогательной функцией и предназначена для проведения пуско-наладочных работ (прогоны кабины по шахте с имитированием вызовов и приказов, отладка групповой работы лифтов с имитированием вызовов и приказов). Данный подпараметр может быть применен при включении «Оперативного» подрежима работы (подробнее см. п.п. пд и пЕ), когда приказы и вызова в режиме «Нормальная работа» могут задаваться и из машинного помещения, с целью недопущения проникновения в кабину пассажиров при проверке лифта. При включении блокировки лифт работает в режиме «Нормальная работа» и «Погрузка», но открытия дверей при обслуживании приказов и вызовов не происходит, при этом все выдержки времени обрабатываются. В режиме «Ревизия» при включенной блокировке привода запрещено управление приводом дверей с крыши кабины.



Значение подпараметра:

0 – блокировка выключена;

1 – блокировка включена.



Примечание: Данный параметр позволяет заблокировать работу привода дверей по всем остановкам одновременно. Однако возможна выборочная блокировка работы привода дверей по отдельным этажам, а так же по отдельным сторонам в случае проходной кабины. При этом параметр ПО/15 = 0 (разрешаем работу привода дверей), а в параметрах п8/01-п8/32(блокировка привода дверей по стороне А) и п9/01-п9/32(блокировка привода дверей по стороне Б) выполняем настройке по запрету работы привода дверей

2.1.16 ПО/Подпараметр «16» (Режим «Бешеный лифт»)

Назначение: Включение/выключение режима «Бешеный лифт».

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		17

документацией, либо с панели станции управления в режиме МП2 Все остальные контрольные функции автоматически отключаются независимо от настроек параметров системы управления. Это позволяет обеспечивать движение кабины в отсутствии ключевых контролей и узлов системы управления лифтом, как например, матрица сигналов, пост приказов, вызывные посты, датчик скорости, который возможно деактивировать (и соответственно не выполнять его монтаж на данном этапе) только в данном режиме.



Значение подпараметра:

0 – режим выключен;

1 – режим включен.

2.1.21 ПО/Подпараметр «21» (Подключение датчиков крайних этажей)

Назначение: Выбор места подключения датчиков крайних этажей

Особенности работы.

В зависимости от схемы лифта и типа применяемой системы управления лифтом (матричная или РСУ) данный параметр позволяет произвольно менять подключение датчиков крайних этажей, разрешая подключение либо непосредственно к клеммам СУЛ на соединительном устройстве или кросс-плате, либо к клеммам кабинного контроллера(РСУ), который уже в свою очередь транслирует состояние этих датчиков непосредственно в СУЛ.

По умолчанию всегда назначается прямое подключение к СУЛ



Значение подпараметра:

0 – прямое подключение к станции управления;

1 – прямое подключение к кабинному контроллеру(РСУ).



Примечание: Для нераспределенной системы управления следует всегда указывать прямое подключение к СУЛ, несмотря на отсутствие удаленного контроллера сбора информации в виде кабинного контроллера, так как данная функция заложена в резерве для матричных систем и может быть использована по назначению

2.1.22 ПО/Подпараметр «22» (Зона датчика крайнего нижнего этажа)

Назначение: Зона датчика крайнего нижнего этажа

Особенности работы.

МППЛ позволяет пользователю самостоятельно изменять зону действия датчика крайнего нижнего этажа, смещая ее из зоны между 1 и 2 остановкой в зону выше уровня 2 остановки, т.е. от 1 до 3 этажа. Данный параметр может быть использован при работе с коротким цокольным этажом, для которого дистанция замедления при торможении с номинальной большой скорости превышает межэтажное расстояние. В этом случае иногда целесообразно увеличить зону действия нижнего репера, сместив датчик выше уровня 2 остановки. Чтобы контроллер правильно выполнял позиционирование и юстировку и одновременно контролировал переход на МС(торможение) при подходе к цокольному этажу как в съюстированном так и несъюстированном режиме, необходимо сделать установку данного параметра

По умолчанию всегда назначается зона ниже уровня 2 остановки



					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		21

Значение подпараметра:

- 0 – ниже уровня 2 остановки;
- 1 – выше уровня 2 остановки;

2.1.23 ПО/Подпараметр «23» (Контакты датчика пожарной опасности)

Назначение: Тип «сухих» контактов датчика пожарной опасности, подключенного непосредственно к СУЛ

Особенности работы.

Данный параметр позволяет задать станции тип используемых контактов датчика пожарной опасности – нормально разомкнутые или нормально-замкнутые



Значение подпараметра:

- 0 – нормально замкнутые;
- 1 – нормально разомкнутые;

2.1.24 ПО/Подпараметр «24» (Обслуживание вызовов в собирательном режиме)

Назначение: Обслуживание вызовов в собирательном режиме управления

Особенности работы.

Данный параметр позволяет задать алгоритм обслуживания вызовов для жилых зданий в собирательном режиме управления. Параметр не влияет на работу лифта в режиме для административных зданий и может иметь в этом случае любое значение. В жилых зданиях включение данного параметра позволяет обслуживать вызова при движении кабины в оба направления.



Значение подпараметра:

- 0 – в собирательном режиме выполняется обслуживание вызовов при движении кабины сверху-вниз;
- 1 – в собирательном режиме выполняется обслуживание вызовов при движении кабины в любом направлении вниз или вверх;

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		22

2.2. Параметр П1.

2.2.1 П1/Подпараметр «01» (Границы контроля датчиков ДКЭ)

Назначение: Выбор границы контроля датчиков крайних этажей.

Особенности работы.

Выбор границы контроля датчиков крайних этажей является вспомогательной функцией, как при пуско-наладочных работах, так и в процессе эксплуатации лифта.

Граница контроля датчика крайнего этажа – расстояние, откладываемое в обе стороны от расчетной точки замедления лифта, в пределах которого будет производиться «поиск» датчика крайнего этажа программно-аппаратными средствами НКУ-МППЛ (см. рис. 2).

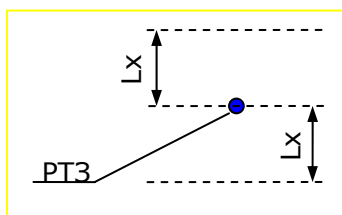


Рис. 2

Lx – граница контроля датчика крайнего этажа.

РТЗ – расчетная точка замедления лифта («виртуальный» шунт) при подходе к ТО крайнего этажа

В процессе эксплуатации лифта возможны ситуации, когда датчик крайнего этажа (далее ДКЭ) смещается со своего изначального положения или изначально при настройке и монтаже происходит несовпадение расчетной точки замедления кабины лифта при подходе к крайним этажам с положением ДКЭ.

Важно выполнить правильную установку ДКЭ, так как при неоткалиброванной кабине (положение кабины неизвестно) при выполнении рейса по юстировке, замедление выполняется по ДКЭ, поэтому при высокой плавности торможения в случае, если ДКЭ расположены слишком близко к ТО крайних этажей, возможен переспуск/переподъем. Если Вы не используете сигнал форсированного торможения или схема вашего лифта не предусматривает его наличие, то расчетная точка замедления должна совпадать с положением шунта ДКЭ. Если вы используете форсированное торможение, то всегда следует выключать данный контроль в параметре П8/15, так как он теряет свой смысл.

При нахождении ДКЭ вне границы контроля на цифровом индикаторе БПШ-2 загораются последовательно один из кодов предупреждения «88», «89», «8А» или «8b» и значение расстояния, на которое необходимо сместить датчик крайнего этажа (если расстояние равно 0, а ошибка фиксируется, необходимо выполнить смещение не менее чем на 5см)



Примечание: подробнее о кодах предупреждений см. таблицу 3.

- Для того, что бы постоянно контролировать нахождение датчика крайнего этажа вводится граница контроля.
- При проведении пуско-наладочных работ данный параметр помогает определить место монтажа ДКЭ.
- сигнализация связанная с положением ДКЭ не является признаком аварии на лифте и носит информационный характер никак не влияя на работу, поэтому данный контроль может быть отключен в параметре П8/15



Значение подпараметра: 1..40

Граница контроля ДКЭ определяется по формуле: $Lx = X * 0,05$ м,

										Лис
										23
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата						

где X – значение подпараметра.

2.2.2 П1/Подпараметр «02» (Статический коэффициент динамического шунта)

Назначение: Статический коэффициент динамического шунта замедления

Особенности работы

В МППЛ заложен алгоритм динамической коррекции заданной точки замедления при подходе к этажу назначения в зависимости от дистанции замедления, межэтажного расстояния и текущей скорости движения кабины. Данный параметр задает статический коэффициент(множитель) для вычисленной коррекции шунта. Другими словами, сформированная кривая торможения средствами контроллера, посредством данного коэффициента смещается под настроенную рампу торможения вашего частотного преобразователя.

Внимание:

1. Значение данного коэффициента равно «10» - отключает его(данный параметр не влияет на смещение сформированной кривой).
2. Значение данного коэффициента равно «0» - выключает вычисление коррекции виртуального шунта (замедление всегда будет выполняться в соответствии с заданными дистанциями замедления)
3. Уменьшение данного коэффициента повышает точность вычисления коррекции в условиях усредненного вычисленного значения скорости. Рекомендуется использовать данный параметр со значением меньше «1» в случае, если при установленном значении динамического коэффициента равно «0» (не выполняется динамическая коррекция) происходит чрезмерное приближение заданной точки торможения к шунту ТО в результате чего периодически или постоянно кабина проходит шунт ТО не успевая выполнить останов
4. Повышение данного коэффициента уменьшает точность вычисления коррекции в условиях усредненного вычисленного значения скорости, но позволяет в больших пропорциях приближать точку замедления к точному останову при снижении скорости относительно номинальной. Рекомендуется использовать данный параметр со значениями больше «1», только если не удастся выполнить настройку посредством динамического коэффициента виртуального шунта замедления



Значение подпараметра: 1..40

Статический коэффициент динамического шунта замедления определяется по формуле: $K_s = X * 0,1$ где X – значение подпараметра.

2.2.3 П1/Подпараметр «03» (Номинальная большая скорость)

Назначение: Выбор номинальной (большой) скорости лифта, м/с.

Особенности работы

НКУ-МППЛ предусматривает работу с лифтами с номинальной (большой) скоростью движения кабины в пределах от 0,1 до 4м/с с шагом изменения 0,1м/с.

Значение скорости в данном параметре напрямую влияет на контроль снижения/превышения скорости, а так же на контроль переходных режимов, связанных движением кабины



					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		24

Значение подпараметра: 1..40

Номинальная (большая) скорость лифта определяется по формуле: $S_x = X * 0,1$ м/с
где X – значение подпараметра.

2.2.4 П1/Подпараметр «04» (Реверсирование дверей)

Назначение: Выбор максимального количества реверсов дверей кабины лифта.

Особенности работы

НКУ-МППЛ позволяет установить максимальное количество реверсов дверей кабины лифта, после которого происходит временный переход в подрежим «Блокировка привода». Выход из временной блокировки привода дверей возможен либо после перезапуска системы силами обслуживающего персонала либо автоматически после нажатия кнопки приказа в кабине лифта.



Значение подпараметра: 1..16.

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		25

Диапазон расстояний от 1 до 50м с шагом 1м. При дробных значениях расстояния необходимо округлить его в меньшую сторону до ближайшего целого.

Пример: Расстояния между остановками: 2,5м, 3м, 3,5м, 2,7м. Вводим значение «2».

Необходимо также учитывать остановки исключенные из обслуживания для которых установлен шунт ТО на этаже

2.3.4 П2/Подпараметр «04» (Основная посадочная остановка)

Назначение: Выбор основной посадочной остановки.

Особенности работы.

Выбранное значение подпараметра будет соответствовать номеру остановки, которая станет основной посадочной. Основной посадочной остановкой может быть как наземная, так и подвальная. По умолчанию основной посадочной остановкой является крайняя нижняя.



Значение подпараметра: 1..32

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		27

2.4 Параметр ПЗ

2.4.1 ПЗ/Подпараметр «01» (Время открытия/закрытия дверей)

Назначение: Выбор времени, которое отводится на открытие/закрытие дверей.

Особенности работы.

В целях безопасной работы лифта на открывание/закрывание дверей кабины отводится определенный промежуток времени. С помощью данного подпараметра выбирается необходимый промежуток времени. Если время открытия/закрытия дверей превысило установленный предел, то производится реверс дверей заданное количество раз (см. П1 п.п. 04), после чего НКУ-МППЛ временно переходит в подрежим «Блокировка привода» либо в зависимости от ситуации выполняется смещение на другой этаж, где повторяется данная попытка



Значение подпараметра: 2..20с.



Примечание:

При выборе времени открытия/закрытия дверей следует учитывать тот факт, что при начальной калибровке регулируемого привода возможно увеличение времени на закрытие дверей

2.4.2 ПЗ/Подпараметр «02» (Время между открытием и началом закрытия дверей)

Назначение: Выбор интервала времени между открытием и началом закрытия дверей кабины.

Особенности работы.

1. При установке значения подпараметра равному нулю закрытие дверей начнётся после полного открытия дверей (срабатывание ВКО) и выполнения одного из условий:

- по прошествии времени, установленном в ПЗ п.п.03(ожидание с открытыми дверями максимальное);
- после регистрации первого поступившего приказа.
- При наличии зарегистрированных приказов после нажатия кнопки «Двери закрыть». Если кнопка «Двери закрыть» была нажата в момент открытия дверей, то закрытие дверей выполняется сразу после их открытия.

2. При установке значения подпараметра отличного от нуля закрывание дверей начнётся после полного открытия и отработки времени заданного данным подпараметром либо при наличии зарегистрированных приказов:

- после повторного нажатия ранее зарегистрированного приказа
- нажатия на кнопку «Двери закрыть»



Значение подпараметра: 0..20с.

2.4.3 ПЗ/Подпараметр «03» (Ожидание с открытыми дверями максимальное)

Назначение: Выбор максимального времени ожидания лифта с открытыми дверями.

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		28

Особенности работы.

Данный таймер предназначен для таких ситуаций как:

- лифт с открытыми дверями не находится на основном посадочном этаже и для лифта выбрана функция «Отправлять незагруженную кабину на основной посадочный этаж»
 - выбрано значение параметра ПЗ/02 = 0 и кабина находится в ожидании нажатия очередного приказа
 - период ожидания с открытыми дверями на этаже в состоянии «не откалибрована» в режиме «Погрузка»
- и т.д.

Другими словами данный таймер определяет максимальное время удержания дверей кабины в открытом состоянии на этаже при возникновении «не рабочих», нестандартных или аварийных ситуаций и позволяет пассажирам спокойно принимать решения, а системе управления в отсутствии активных действий со стороны пассажиров действовать самостоятельно



Значение подпараметра: 10..60с.

2.4.4 ПЗ/Подпараметр «04» (Время между закрытием дверей и началом обл.вызовов)

Назначение: Выбор интервала времени между закрытием дверей и началом обслуживания вызовов.

Особенности работы.

При закрытии дверей (срабатывание ВКЗ) и отсутствии приказов обслуживание зарегистрированных вызовов начинается через определенный промежуток времени.

Стандартное значение по умолчанию задается в 2с. Этот параметр позволяет задержать обслуживание(начало движения кабины по зарегистрированному вызову) после закрытия дверей в отсутствии зарегистрированных приказов



Значение подпараметра: 2..20с.

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		29

Значение подпараметра: 1..10 (мин).

2.5.3 П4/Подпараметр «03» (Диспетчерский контроль)

Назначение: Выбор адреса станции в системе диспетчерского контроля.

Особенности работы.

В МППЛ предусмотрена возможность подключения нескольких станций к одному блоку диспетчерской системы, посредством задания различных адресов в самих станциях управления лифтом. Такой механизм позволяет снизить количество оборудования системы диспетчерского контроля в составе лифта



Значение подпараметра: 0..15.

2.5.4 П4/Подпараметр «04» (Уровень эффективности торможения)

Назначение: Выбор предельной дистанции, которую проходит кабина от момента поступления сигнала об останове до полного останова (далее предельное значение тормозного пути).

Особенности работы.

Данная функция является вспомогательной и служит для косвенного контроля технического состояния оборудования лифта связанного с торможением кабины. Задание предельной дистанции торможения не влияет на сам процесс останова кабины, а лишь служит предельно допустимым для данного лифта эталоном дистанции останова. Контроль выполняется при каждом торможении. В случае, если по каким-либо причинам кабина пройдет дистанцию, которая превышает заданную в данном параметре, система выдаст предупреждение с указанием истинной дистанции, сигнализируя о недопустимо долгом останове. При этом причина может быть связана как непосредственно с механической частью тормозной системы лифта так и с электронной системы управления, отклонения в работе которой стали задерживать процедуру наложения тормоза



Примечания:

- подробнее о функции «контроля эффективности торможения» см. П8 п.п. 11.
- функция «уровень эффективности торможения» работоспособна при включении контроля эффективности торможения (П8 п.п. 11).



Значение подпараметра: 0..40

Предельное значение тормозного пути определяется по формуле: $X \cdot 10$ мм,
где X – значение подпараметра.

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		31

2.6 Параметр П5.

П5/Подпараметр «01»...«32» (Блокировка обслуживания остановок по приказам)

Назначение: Включение/отключение блокировки обслуживания остановок по приказам. При включении данной функции регистрация и обслуживание приказов по выбранным остановкам блокируется. Номер подпараметра соответствует номеру выбранной остановки



Значение подпараметра:

- 0 – обслуживание выбранной остановки по приказам разрешено;
- 1 – обслуживание выбранной остановки по приказам запрещено.

2.7 Параметр П6.

П6/Подпараметр «01»...«32»(Блокировка обслуживания остановок по вызовам)

Назначение: Включение/выключение блокировки обслуживания остановок по вызовам:

- для жилых зданий – по вызовам
- для административных зданий – по вызовам вверх*.

Особенности работы.

При включении данной функции регистрация и обслуживание вызовов по выбранным остановкам блокируется для жилых зданий, а для административных зданий блокируется регистрация и обслуживание только вызовов для движения вверх). Номер подпараметра соответствует номеру выбранной остановки



Значение подпараметра:

- 0 – обслуживание выбранной остановки по вызову разрешено;
- 1 – обслуживание выбранной остановки по вызову запрещено.

2.8 Параметр П7.

П7/Подпараметр «01»...«32» (Блокировка обслуживания остановок по вызовам «Вниз»)

Назначение: Включение/выключение блокировки обслуживания остановок по вызовам вниз для административных зданий.

Особенности работы.

При включении данной функции регистрация и обслуживание вызовов для движения вниз по выбранным остановкам блокируется. Номер подпараметра соответствует номеру выбранной остановки



Значение подпараметра:

- 0 – обслуживание выбранной остановки по вызову вниз разрешено;
- 1 – обслуживание выбранной остановки по вызову вниз запрещено.

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		32

2.9 Параметр П8.

2.9.1 П8/Подпараметр «01» (Контроль потребления тока ДД и ГД)

Назначение: Включение/выключение контроля потребления тока двигателем дверей и главным двигателем.

Особенности работы.

Данный параметр предназначен для выполнения функции по защите двигателя главного привода и двигателя дверей. Он активирует контроль по потреблению тока в момент включения одного из приводов и позволяет выявлять отсутствие тока в контролируемой фазе. В случае применения регулируемого главного привода или привода дверей значение данного параметра игнорируется контроллером и может иметь любое значение, так как функции защиты двигателей переключаются на ПЧ соответствующих приводов. Несмотря на то, что включение данного параметра активирует одновременно контроль по главному приводу и приводу дверей и при этом один из них может быть нерегулируемым, а второй регулируемым, то следует включать данный контроль. При этом в зависимости от сделанных настроек по приводам(регулируемый/нерегулируемый) **в параметрах станции П0/12, П0/13** контроллер самостоятельно определяет необходимость применения данного контроля при его активации

С помощью данного параметра можно временно отключать соответствующий контроль по защите приводов для выполнения действий по поиску неисправностей, на момент монтажа и наладки лифта и т.п.



Значение подпараметра:

0 – контроль включен;

1 – контроль выключен.

2.9.2 П8/Подпараметр «02» (Перегрузка по току двигателя главного привода на БС)

Назначение: Включение/выключение контроля перегрузки главного двигателя при работе на большой скорости.

Особенности работы.

Данный параметр предназначен для выполнения функции по защите двигателя главного привода. Он активирует контроль перегрузки по току в двигателе в момент включения **нерегулируемого главного привода на большой скорости**. В случае применения регулируемого главного привода значение данного параметра игнорируется контроллером и может иметь любое значение, так как функции защиты двигателя переключаются на ПЧ. При этом в зависимости от сделанных настроек по главному приводу(регулируемый/нерегулируемый) в **параметре станции П0/12** контроллер самостоятельно определяет необходимость применения данного контроля при его активации

С помощью данного параметра можно временно отключать соответствующий контроль по защите привода для выполнения действий по поиску неисправностей, на момент монтажа и наладки лифта и т.п.



Значение подпараметра:

0 – контроль включен;

1 – контроль выключен.

2.9.3 П8/Подпараметр «03» (Перегрузка по току двигателя главного привода на МС)

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		33

2.9.8 П8/Подпараметр «08» (Контроль перегрева двигателя главного привода)

Назначение: Включение/выключение контроля перегрева двигателя главного привода.

Особенности работы.

Данный параметр предназначен для выполнения функции по защите двигателя главного привода от перегрева и его применение имеет ряд особенностей, а именно

- сам по себе данный параметр непосредственно влияет на включение/выключение соответствующего контроля и в случае его отключения, система управления не выполняет контроль превышения предельно допустимой температуры нагрева двигателя
- при включенном контроле температуры и срабатывании одного из датчиков нагрева двигателя главного привода обеспечивается запуск вентилятора для охлаждения двигателя
- при выключенном контроле температуры, независимо от состояния датчиков нагрева, обеспечивается запуск вентилятора для охлаждения двигателя при каждом пуске главного привода. Тем самым обеспечивается максимально возможная защита двигателя даже в случае отключения контроля температуры.



Значение подпараметра:

0 – контроль включен;

1 – контроль выключен.

2.9.9 П8/Подпараметр «09» (Контроль положения шунтов)

Назначение: Включение/выключение контроля шунтов.

Особенности работы.

Выключение контроля шунтов отключает контроль положения шунтов замедления(при их наличии), отсутствие шунта точного останова и контроль относительного своевременного срабатывание датчиков по данным шунтам.

Данный параметр не отключает контроль по неснятию сигнала по шунту ТО, а так же контроль по шунтам крайних этажей.

В случае применения лифта в бесшунтовом режиме не обязательно отключать данный контроль(это автоматически приводит к отключению контроля отсутствия шунта ТО), так как переключение в бесшунтовый режим (виртуальные шунты замедления) осуществляется в параметре П8/17.

Этот параметр может быть применен для диагностики работы датчика ТО



Значение подпараметра:

0 – контроль включен;

1 – контроль выключен.

2.9.10 П8/Подпараметр «10» (Контроль скорости движения кабины)

Назначение: Включение/выключение контроля скорости движения кабины

Особенности работы.

Выключение контроля деактивирует процесс слежения со стороны системы управления за динамикой движения кабины. А именно отключается не только контроль несанкционированного снижения скорости, а так же контроль набора этой скорости при разгоне и превышение предельно допустимой скорости движения кабины. Последнее является дополнительной функцией, обеспечивающей программное аварийное отключение

										Лис
										36
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата						

ХК327.33.00 И1

Увеличение тормозного пути однозначно не указывает на ухудшение работы механизма тормоза, следовательно и уменьшение тормозного пути возможно провести используя как механизмы лифта, так и параметры НКУ-МППЛ.

Код неисправности «6F» является предупредительным сигналом и на работу лифта не влияет.



Значение подпараметра:

0 – контроль включен;

1 – контроль выключен.

2.9.12 П8/Подпараметр «12» (Контроль выключателей цепи безопасности)

Назначение: Включение/выключение контроля выключателей цепи безопасности.

Особенности работы.

НКУ-МППЛ позволяет выполнять адресный контроль выключателей цепи безопасности. При этом в контроллере должна быть установлена дополнительная плата расширения матрицы опроса ПРМО-32, позволяющая выполнять такой контроль. В распределенном варианте системы управления, контроль выключателей выполняется на уровне контроллеров удаленного сбора информации (типа этажный контроллер, кабинный контроллер и т.п.) и никаких доп. Модулей устанавливать в станцию системы управления не требуется



Примечание: При отсутствии в НКУ-МППЛ (нераспределенная система управления) платы расширения матрицы опроса ПРМО-32 ХК327.33.50 данную функцию **необходимо отключить.**



Значение подпараметра:

0 – контроль включен;

1 – контроль выключен.

2.9.13 П8/Подпараметр «13» (Контроль питания +24В)

Назначение: Включение/выключение контроля питания +24В.

Особенности работы.

Функция контроля питания +24В является вспомогательной и служит для контроля уровня напряжения питания цепи +24В.

При снижении напряжения питания до 20В и ниже на цифровом индикаторе БПШ-2 загорается код неисправности «50», что является предупредительным сигналом, говорящим о возможности возникновения неисправностей в работе лифта.

Данный контроль не имеет смысла в контроллерах с платой БЦП-2, где аналогичная функция выполнена опосредованным способом



Значение подпараметра:

0 – контроль включен;

1 – контроль выключен.

2.9.14 П8/Подпараметр «14» (Функции часов реального времени)

Назначение: Включение/выключение функций часов реального времени

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		38

Особенности работы.

Данный подпараметр позволяет отключить функции часов реального времени, установленных на плате контроллера БЦП-2. В настоящее время, например, с использованием часов реального времени можно программно задать периоды автоматического перехода лифта в различные суточные режимы работы «Утро», «День», «Вечер», «Сон». Основываясь на показаниях часов и сравнивая их с заданными пользователем временными интервалами для различных суточных режимов, контроллер выполняет автоматический переход из одного режима в другой вплоть до выключения лифта и автоматического его включения («Сон»). В случае сбоя часов или выключения данного параметра, контроллер прекращает обработку данной процедуры и переходит автоматически в режим нормальной работы.



Значение подпараметра:

0 – контроль включен;(выполнять процедуры часов реального времени)

1 – контроль выключен(не выполнять процедуры часов реального времени)

2.9.15 П8/Подпараметр «15» (Контроль положения датчиков крайних этажей)

Назначение: Включение/выключение контроля положения датчиков крайних этажей.

Особенности работы.

Данный подпараметр позволяет отключить функцию контроля положения датчиков крайних этажей (подробнее о функции см. П1, п.п.01).

Данная функция является вспомогательной и служит для ускорения процедуры установки датчиков ДКЭ в соответствии с заданными параметрами станции и частотного преобразователя главного привода



Значение подпараметра:

0 – контроль включен;

1 –контроль выключен.

2.9.16 П8/Подпараметр «16» (Контроль движения на МС)

Назначение: Включение/выключение контроля длительности движения лифта на малой скорости для нерегулируемого главного привода

Особенности работы.

Данный контроль предназначен для предотвращения длительной работы двигателя нерегулируемого главного привода на малой скорости. При превышении максимального времени движения лифта на малой скорости (см. п7 п.п. 01) НКУ-МППЛ переходит в подрежим «Блокировка привода», выход из которого осуществляется автоматически после отработки времени «простоя» (см. п7 п.п. 02).

Данный контроль автоматически отключается для регулируемого главного привода



Значение подпараметра:

0 – контроль включен;

1 – контроль выключен.

2.9.17 П8/Подпараметр «17» (Отключение сигналов датчиков замедления)

					ХК327.33.00 И1	Лис
						39
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		

Назначение: Включение/выключение сигналов датчиков замедления.

Особенности работы.

В НКУ-МППЛ с помощью программно-аппаратных средств реализована система движения лифта, которая позволяет при работе лифта обходиться без шунтов замедления (см. параметры п5 и п6). Системы движения лифта, реализованные с использованием шунтов замедления и без них, работают параллельно друг другу (при включении сигналов датчиков замедления) повышая надежность работы лифта. При необходимости можно отключить сигналы датчиков замедления, при этом переход с большой скорости на малую(или торможение до скорости дотягивания при регулируемом главном приводе) будет производиться автоматически, таким образом реализуется бесшунтовый (режим виртуальных шунтов замедления) режим работы лифта.



Значение подпараметра:

0 – запретить отключение (проверяются шунты замедления);

1 – разрешить отключение(шунты замедления не проверяются, происходит формирование виртуальных шунтов замедления самой системой управления).

2.9.18 П8/Подпараметр «18» (Выключение датчика загрузки 15кг)

Назначение: Включение/выключение сигнала датчика загрузки кабины на 15кг.

Особенности работы.

Данный параметр предназначен для случаев, когда конструктивно отсутствует (не предусмотрен) контакт подпольного выключателя (грузовзвешивающего устройства) соответствующего загрузке 15кг, либо требуется временное отключение данного датчика в целях, наладки, монтажа или диагностики оборудования, а так же для придания нового алгоритма работы станции. При отключении сигнала «15кг» НКУ-МППЛ сохраняет логику работы (в соответствии с остальными запрограммированными параметрами) с автоматическим выбором рационального алгоритма.



Значение подпараметра:

0 – запретить отключение;

1 – разрешить отключение.

2.9.19 П8/Подпараметр «19» (Выключение датчика загрузки 90%)

Назначение: Включение/выключение сигнала датчика загрузки кабины на 90%.

Особенности работы.

Данный параметр предназначен для случаев, когда конструктивно отсутствует (не предусмотрен) контакт подпольного выключателя (грузовзвешивающего устройства) соответствующего загрузке 90%, либо требуется временное отключение данного датчика в целях, наладки, монтажа или диагностики оборудования, а так же для придания нового алгоритма работы станции. При отключении сигнала «90%» НКУ-МППЛ сохраняет логику работы (в соответствии с остальными запрограммированными параметрами).



Примечание: Состояние датчика «90%» напрямую связано с собирательным режимом работы лифта. Поэтому отключение датчика «90%» само по себе может стать причиной обслуживания вызовов при полностью загруженной кабине, а при соответствующей

									Лис
									40
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата	ХК327.33.00 И1				

настройке параметра П0/24 = 1 обслуживание вызовов будет выполняться при движении кабины в оба направления. Если при этом выключить собирательный режим через параметр П0/05, тогда даже при отключенном датчике «90%» не будет выполняться обслуживание попутных вызовов при движении кабины по приказу



Значение подпараметра:

0 – запретить отключение;

1 – разрешить отключение.

2.9.20 П8/Подпараметр «20» (Выключение датчика загрузки 110%)

Назначение: Включение/выключение сигнала датчика загрузки кабины на 110%.

Особенности работы.

Данный параметр предназначен для случаев, когда конструктивно отсутствует (не предусмотрен) контакт подпольного выключателя (грузовзвешивающего устройства) соответствующего загрузке 110%, либо требуется временное отключение данного датчика в целях, наладки, монтажа или диагностики оборудования. При отключении сигнала «110%» НКУ-МППЛ сохраняет логику работы (в соответствии с остальными запрограммированными параметрами).



Примечание: Данный параметр можно комбинировать с параметром П0/18. В этом случае при включенном контроле 110% и П0/18 = 0 (Не реагировать на перегруз во время движения) возможна компенсация перегрузки кабины на стадии старта или останова



Значение подпараметра:

0 – запретить отключение;

1 – разрешить отключение.

2.9.21 П8/Подпараметр «21» (Наличие предварительного датчика нагрева двигателя ГП)

Назначение: Включение/выключение регистрации сигнала от датчика предварительного нагрева двигателя главного привода.

Особенности работы.

Данная установка позволяет сделать управление вентилятором двигателя неругулируемого главного привода более «тонкой»

Если у вас отсутствует предварительный датчик нагрева двигателя, то данный параметр следует установить в «1». В этом случае вентилятор двигателя главного привода будет включаться каждый раз как выполняется пуск лифта независимо от того включен контроль температуры двигателя или нет

При наличии предварительного датчика нагрева следует установить данный параметр в «0». Тогда при включенном контроле температуры двигателя главного привода, вентилятор будет удерживаться во включенном состоянии независимо от того работает ли главный привод или нет до тех пор пока двигатель не достигнет температуры, при которой выключается предварительный датчик нагрева. Такой подход обеспечивает более эффективное охлаждение двигателя



Значение параметра:

0 – Контроль включен.

1 – Контроль выключен.

										Лис
										41
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата						

2.9.24 П8/Подпараметр «24» (Контроль реле «РКБ»)

Назначение: Контроль работоспособности реле РКБ как одного из основных узлов аппаратной части контроля цепи безопасности

Особенности работы.

В НКУ-МППЛ предусмотрено 2 контроля цепи безопасности: аппаратный и программный. Программный включает в себя контроль напряжения в цепи безопасности и проверка своевременности появления и снятия напряжения в ЦБ. Аппаратный контроль независим от программного и основан на срабатывании реле РКБ (~110В) при собранной или разомкнутой ЦБ. Данный параметр позволяет контролировать состояние контактов реле РКБ в зависимости от текущей фазы работы лифта. Т.е. при включенном контроле система управления сверяет наличие напряжения в ЦБ с состоянием контактов реле РКБ и тем самым обеспечивает выявление таких неисправностей как «заваривание» контактов реле РКБ, неисправность реле РКБ, замыкания в цепи безопасности, попадание в ЦБ постороннего напряжения в результате КЗ или пробоя изоляции и т.п. Результатом работы данного контроля являются коды аварий «7F» и «9F». Следует отметить, что если на нормально работающем лифте эпизодически возникают данные аварии, то это может являться следствием высокого дребезга в ЦБ.

Данный параметр одновременно обеспечивает совместимость аппаратной части более старого образца, которое не поддерживает данный контроль без дополнительной доработки, с новым ПО, где такой контроль уже реализован.

Не рекомендуется отключать данный контроль, т.к. он позволяет на ранних стадиях выявлять предаварийные ситуации по цепи безопасности повышая общую надежность и безопасность при эксплуатации лифта



Если в контроллере системы управления установлена плата центрального процессора с ПО 00B2300412, то эпизодическое появление данных аварий может являться следствием высокой чувствительности настройки данного контроля. В этом случае рекомендуется либо более тщательно отнестись к регулировке выключателей ЦБ либо обновить ПО на более позднее.



Значение параметра:

0 – Контроль включен.

1 – Контроль выключен.

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		43

2.10 Параметр П9

П9/Подпараметр «01»... «32»(Индикация текущей остановки)

Назначение: Включение индикации для текущей остановки.

Особенности работы.

При настройке параметров лифта (указания количества остановок, количества подвальных остановок) НКУ-МППЛ автоматически присваивает номера остановкам, которые в дальнейшем будут отображаться на цифровом индикаторе БПШ-2 и цифровом этажном указателе (при его наличии).



Пример: Имеется шахта с 8 остановками, 3 из которых подвальные. При введении соответствующих параметров (общее количество остановок, количество подвальных остановок) НКУ-МППЛ присвоит им номера: 1,2,3,4,5 – для наземных остановок, П1, П2, П3 для подземных. Данные символы и будут отображаться на цифровом индикаторе БПШ-2 и ЦЭУ.

В случаях, когда требуется чтобы на цифровых индикаторах отображалась информация отличная от выставленной по умолчанию, необходимо использовать параметр П9. В этом случае для каждой остановки выбирается требуемый символ (символы). При этом номер подпараметра в параметре П9 соответствует номеру выбранной остановки.

Пример: Имеется шахта с 8 остановками, 3 из которых подвальные. Существует необходимость, чтобы на цифровых индикаторах для остановок загорались следующие символы:

<u>№ остановки</u>	<u>Символ по умолчанию</u>	<u>Требуемый символ</u>
8	5	6
7	4	5
6	3	4
5	2	3
4	1	2
3	П1	-1
2	П2	«Пробел»
1	П3	-2

Для этого в параметре П9 в подпараметре, который соответствует номеру остановки, выбираем необходимые символы задавая их с панели управления станции

Примечания:

- подпараметр 1..32 – номер остановки.
- символ «_» на цифровом индикаторе БПШ-2 говорит о том, что на индикаторе будет отображаться символ по умолчанию для данной остановки(признак автоматического присвоения значения символа индикации). При этом можно один из символов оставить в автоматическом режиме, а другой символ задать явно
- символ «Пробел» на цифровом индикаторе БПШ-2 говорит о том, что по данной остановке на цифровых индикаторах информация по номеру остановки отображаться не будет.



Значение подпараметра: 0..9; A..F; «Пробел»; П; Р; п; Н; U; - ; _.



Значение подпараметра: 0..F(0-15: 0,1,2,3,4,5,6,7,8,9,A,b,C,d,E,F соответственно)

Значение доводки кабины определяется по формуле:

- для оптического датчика скорости – $X*10$ мм;
- для магнитного датчика скорости – $X*82,5$ мм;

где X – значение подпараметра.

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		46

2.12 Параметр Пб

Пб/Подпараметр «01»...«32» (Расстояния между соседними остановками)

Назначение: Выбор числа, корректирующего расстояние между остановками.

Особенности работы.

Во время пуско-наладочных работ лифта, при проведении автокалибровки расстояний, определяются дистанции между остановками. После этого в параметр П2 п.п. 03 автоматически вводится минимальное расстояние между остановками, а в параметр "Пб" по каждому этажу – соответствующие коррекции, определяющие точную дистанцию между остановками (данные коррекции равные расстоянию между остановками минус минимальное расстояние между остановками)

Информация о расстояниях между остановками сохраняется в памяти НКУ-МППЛ.



Пример: Расстояния между остановками 2,5м;2,6м;2,7м;3,5м;4,6м

Для указанного примера:

- 2,5-2=0,5м (значение «05» параметра Пб) для расстояния 1 (между 1 и 2 остановками).
- 2,6-2=0,6м (значение «06» параметра Пб) для расстояния 2 (между 2 и 3 остановками).
- 2,7-2=0,7м (значение «07» параметра Пб) для расстояния 3 (между 3 и 4 остановками).
- 3,5-2=1,5м (значение «15» параметра Пб) для расстояния 4 (между 4 и 5 остановками).
- 4,6-2=2,6м (значение «26» параметра Пб) для расстояния 5 (между 5 и 6 остановками).

При необходимости можно откорректировать параметр Пб вручную для каждой остановки.

Пример: Необходимо откорректировать расстояние между 3 и 4 остановками, изменить его на 0,8м.

1. Войти в режим программирования НКУ-МППЛ.
2. Войти в параметр программирования «Пб».
3. Выбрать номер требуемой остановки (номер подпараметра) – 3 для данного примера.
4. Ввести значение дистанции – 08 для данного примера.
5. Выйти из режима программирования с сохранением параметров.



Значение подпараметра: 00..99.



Внимание: Начиная с версии 00B2151212 в данных параметрах хранятся реальные значения межэтажных расстояний без учета минимального расстояния между этажами (данный параметр выведен в резерв). Дистанция между этажами, таким образом, будет ограничиваться значениями от 0,2 до 25,5 метров



Примечание: при переводе значения подпараметра в метры необходимо ставить запятую после первого знака.

Пример:

Значение подпараметра	Значение в метрах
02	0,2
05	0,5
89	8,9

2.13 Параметр ПС

									Лис
									47
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата	ХК327.33.00 И1				

ПС/Подпараметр «01»...«40» (Просмотр кодов неисправностей)

Назначение: Просмотр кодов неисправностей и предупреждений, возникших при работе лифта.

Особенности работы.

НКУ-МППЛ позволяет хранить в своей памяти до 40 кодов неисправностей. Коды неисправностей хранятся в памяти в порядке от более ранней записи к более поздней, то есть первой будет отображаться неисправность, которая произошла последней.

Таким образом, перемещаясь по подпараметрам возможен просмотр неисправностей в порядке от самой последней возникшей на лифте(подпараметр «01») к самой первой (подпараметр «40»).

Переполнения памяти аварий не происходит по причине их цикличной перезаписи. Другими словами новый код аварии смещает весь список, вытесняя из него самый первый код, записанный в подпараметре «40»



Значение подпараметра: Указывается код неисправности.

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		48

2.14 Параметр Pd

2.14.1 Pd/Подпараметр «01» (Напряжение удержания тормоза)

Назначение: Задаёт уровень напряжения удержания катушки тормоза во включенном состоянии после форсированного включения в % от номинального напряжения питания

Особенности работы.

При управлении тормозом в начальный момент на катушку тормоза подается номинальное напряжения питания, которое обеспечивает снятие тормоза. Примерно через 1,5 сек. МППЛ обеспечивает переключение на пониженное напряжение питания в соответствии с установленным в данном параметре уровнем.

- Установка данного параметра в «0» выключает возможность переключения в режим удержания и на катушку тормоза в течении всего цикла движения кабины будет подаваться номинальное напряжение
- Установка значения отличного от «0» задает уровень в % от номинального напряжения питания катушки тормоза



Пример:

Напряжение питания катушки тормоза 110В
Значение подпараметра «01»: 60

Таким образом, в начальный момент в течении 1,5сек на катушку тормоза будет подано напряжение 110В

Примерно через 1,5сек напряжение будет снижено до $110 \cdot 0,6 = 66В$ и будет удерживаться примерно на таком уровне до полного останова



Следует отметить, что при использовании на лифте активной платы управления тормозом, имеющей в своем составе управляющий микроконтроллер (типа ПУТЗФ, ПКТМ 1 и т.п.) следует выключить режим переключения в удержание пониженным напряжением (т.е. задать значение параметра как «0»), так как сигнал от станции управления о переходе в данный режим будет воспринят контроллером платы тормоза как сбой, что приведет либо к полному отключению тормоза либо периодическому включению/выключению

Задание режима пониженного напряжения питания обеспечивает доп. энергоэффективность, снижение нагрузки на катушку тормоза, электронные компоненты схемы управления тормозом, а так же уменьшает время наложения тормоза при останове

Значение подпараметра: 0..99

2.14.2 Pd/Подпараметр «02» (Допустимое превышение скорости кабины)

Назначение: Задаёт уровень скорости движения кабины в % от номинальной максимальной скорости движения

Особенности работы.

Данный параметр позволяет задать максимально допустимое значение линейной скорости движения кабины и обеспечивает контроль превышения максимальной скорости, заданной в параметре П1/03

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		49

Использование данного параметра обеспечивает выполнение дополнительных мер по контролю за превышением скорости и является дополнением к механическому устройству контроля за скоростью (ограничитель скорости). Однако в связи с тем, что пользователь может самостоятельно задать требуемый уровень допустимой скорости данная мера может нести в себе превентивные меры с целью недопущения срабатывания ограничителя скорости посредством программного аварийного наложения тормоза со стороны контроллера станции, либо может работать совместно с ОС выполняя страховочные функции

Установка параметра в «0» выключает контроль превышения скорости



Пример:

Номинальная большая скорость = 1 м/с (П1/03 = 10)
Значение подпараметра «02»: 50

Таким образом, система управления будет контролировать превышение скорости движения кабины на 50%, т.е. будет выполняться аварийное наложение тормоза независимо от ОС при фиксировании текущей скорости движения кабины выше 1,5 м/с



По умолчанию задается порог в 50%

Значение подпараметра: 0..99



Ручное управление тормозом

В случае если Вы используете функции CABS для ручного управления тормозом, то при задействовании обратной связи по скорости (ПЕ/03), система управления использует значение параметра Пд/02 для определения максимально допустимой скорости разгона при ручном растормаживании. Другими словами, если Пд/02 = 50, а П1/03 = 10, то разрешенная для разгона скорость составит 0,5 м/с, по достижению которой будет автоматически наложен тормоз.

2.14.3 Пд/Подпараметр «03» (Схема анимации элементов индикации)

Назначение: Параметр выбирает номер схемы, в соответствии с которым система управления будет выполнять анимацию индикации этажного указателя в процессе движения кабины

Особенности работы.

Данный параметр позволяет задавать простые эффекты на ЭУ при движении кабины. В зависимости от типа ЭУ различные схемы могут не подходить для них, что выражается в неспособности правильно обработать период анимации, поэтому в этом случае следует либо выключить анимацию, либо подобрать на объекте наиболее подходящий тип.



В настоящий момент система управления может реализовать 5 схем:

0 - стандартная схема (анимация выключена)

									Лис
									50
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата					

Назначение: Данная команда позволяет в ручном режиме растормаживать лебедку и удерживать тормоз в таком состоянии в течении времени 0,5с, с последующим наложением тормоза на 0,5с и т.д. цикличное повторение указанного цикла в течении всего времени удержания кнопки «ТО» или «Вверх» и «Вниз» одновременно на панели управления станции. Данная функция получила условное название CABS, как противоположность широко известной функции в автомобилях ABS. Основное назначение CABS – это растормаживание лебедки двигателя, но предотвращение набора скорости кабиной в результате растормаживания, т.е. аналогичные ABS действия, но с полностью противоположной целью

Данный режим можно использовать для более точного позиционирования кабины в шахте, а так же в случае отсутствия смонтированного датчика скорости, когда работа с обратной связью по скорости невозможна



Режимы ручного управления тормозом в основном предназначены для лифтов с безмашинным помещением, оснащенных автоматическим эвакуатором, который обеспечивает бесперебойное питание в любом режиме работы лифта, а значит, позволяет использовать ручное управление тормозом. Тем не менее, данный режим применим на любых лифтах с регулируемым главным приводом.

2.15.4 ПЕ/Подпараметр «05» (Ручное управление тормозом с обратной связью по времени 1с) – TCABS функция

Назначение: Данная команда позволяет в ручном режиме растормаживать лебедку и удерживать тормоз в таком состоянии в течении времени 1с, с последующим наложением тормоза на 1с и т.д. цикличное повторение указанного цикла в течении всего времени удержания кнопки «ТО» или «Вверх» и «Вниз» одновременно на панели управления станции. Данная функция получила условное название CABS, как противоположность широко известной функции в автомобилях ABS. Основное назначение CABS – это растормаживание лебедки двигателя, но предотвращение набора скорости кабиной в результате растормаживания, т.е. аналогичные ABS действия, но с полностью противоположной целью

Таким образом, данный режим аналогичен предыдущему режиму, но с более длительным временным интервалом

Данный режим можно использовать для более точного позиционирования кабины в шахте, а так же в случае отсутствия смонтированного датчика скорости, когда работа с обратной связью по скорости невозможна



Режимы ручного управления тормозом в основном предназначены для лифтов с безмашинным помещением, оснащенных автоматическим эвакуатором, который обеспечивает бесперебойное питание в любом режиме работы лифта, а значит, позволяет использовать ручное управление тормозом. Тем не менее, данный режим применим на любых лифтах с регулируемым главным приводом.

									Лис
									53
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата	ХК327.33.00 И1				

2.16 Параметр ПФ

2.16.1 ПФ/Подпараметр «01» (Номер крайней нижней остановки)

Назначение: Выбор номера крайней нижней остановки.

Особенности работы.

Номер крайней нижней остановки устанавливается в соответствии с реальным подключением поста вызова (координатами матрицы) на крайней нижней остановке.

Другими словами, если пост вызова крайней нижней остановки подключен к координатам например 3 этажа, а все этажи выше крайней нижней остановки расключены по этажам с номерами выше «3», то следует в качестве номера крайней нижней остановки устанавливать и.т.д

Данная настройка позволяет более гибко применять возможности матричных систем управления например в лифтах объединенных в группу с различной этажностью для обеспечения автоматического «выравнивания» шахт лифтов, объединенных в группу и реализации зависимого и независимого расключения вызывных постов в группе.

В общем случае значение данного параметра должно соответствовать номеру крайней нижней остановки – «1»



Значение подпараметра: 01..32.

2.17 Параметр п0

2.17.1 п0/Подпараметр «01»(Многофункциональный выход MF1)

2.17.2 п0/Подпараметр «02»(Многофункциональный выход MF2)

2.17.3 п0/Подпараметр «03»(Многофункциональный выход MF3)

2.17.4 п0/Подпараметр «04»(Многофункциональный выход MF4)

Назначение: Данный параметр позволяет задать одну из 99 возможных функций для 4-х многофункциональных выходов. Сигналы многофункциональных выходов отмечены на принципиальных схемах как MF1..MF4. Часть из них в соответствии со схемой должны иметь строго заданную функцию, которая должна быть правильно указана пользователем или установлена в соответствии с заводскими настройками, часть данных выходов может быть свободна в зависимости от типа исполнения СУЛ и тогда пользователь может произвольно по своему усмотрению задать одну из доступных функций либо задать функцию аналогичную функции другого выхода(например для использования как резервного ключа при выходе из строя основного). Необходимую функцию можно запросить у производителя и после коррекции ПО и обновления прошивки контроллера на объекте силами уже обслуживающего персонала, уже ее использовать.

Особенности работы.

Любой из 4-х имеющихся программируемых многофункциональных выходов может быть настроен на любую из доступных функций либо они все или часть могут иметь одну и ту же функцию.

Следует отметить, что задавая ту или иную функцию выходы вы тем самым изменяете состояние соответствующего выхода непосредственно контроллера. Электронная последовательная цепь, которая формируется по данному выходу может состоять из ряда элементов различающихся по своему назначению и свойствам. Например, непосредственно на контроллере БПШ-2(ПГМ) данные цепи представлены в виде электронных ключей типа открытый коллектор, а сами эти ключи в свою очередь управляют драйверами симисторов, коммутирующих 220В. Поэтому пользователь вправе использовать либо непосредственно выход «открытый коллектор» либо «симистор» и т.п.

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		54

Наличие таких функций как «Постоянно включен» и «Постоянно выключен» позволяет независимо от состояния лифта и программы устанавливать выход в одно из этих двух статических состояний и тем самым возможна диагностика выхода в обход работы алгоритма ПО контроллера



Если на схеме отсутствует обозначение многофункционального выхода, например, при обновлении ПО ранее предоставленного контроллера, тогда следует различать программируемые выходы в соответствии с их изначальным функциональным назначением (см. ниже)

Многофункциональные выходы в матричной системе управления (МСУ)

MF1 – выход управления освещением
MF2 – выход управления вентилятором
MF3 – выход управления тормозом
MF4 – выход управления рабочей стороной

Многофункциональные выходы в распределенной системе управления (PCU)

MF1 – выход управления освещением
MF2 – выход управления вентилятором
MF3 – выход управления тормозом
MF4 – резерв



Заданы функции (значение параметра):

0. Управление освещением кабины
1. Оповещение о прибытии на этаж
2. Управление резервным источником питания (включение контактора резервного питания)
3. Мягкий старт + форсированное торможение
4. Управление вентилятором
5. Управление тормозом
6. Управление рабочей стороной (проходная кабина)
7. Постоянно включен
8. Постоянно выключен
9. Неустраняемая авария на лифте
10. Управление контактором на выходе ЧП
11. Сигнал аварийного останова (быстрый СТОП в ревизии и(или) МП2)

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		55

2.18 Параметр п1

2.18.1 п1/Подпараметр «01» (Время инициализации станции при включении)

Назначение: Выбор контрольного времени инициализации НКУ-МППЛ при включении.

Особенности работы.

При включении НКУ-МППЛ происходит опрос устройств подключенных к станции. Продолжительность опроса равна времени инициализации. В случаях, когда время инициализации устройств (например частотного преобразователя) подключенных к НКУ-МППЛ превышает время инициализации станции, рекомендуется увеличить параметр п1 п.п. 01 для корректной работы оборудования. Рекомендуется устанавливать данный параметр не менее 3сек.

Недостаточное время инициализации может приводить к ошибочному первоначальному опросу датчиков лифта с формированием аварийного состояния.



Значения подпараметра: 3..10 с.

2.18.2 п1/Подпараметр «02» (Режим «Бешенный лифт» - сутки)

2.18.3 п1/Подпараметр «03» (Режим «Бешенный лифт» - часы)

2.18.4 п1/Подпараметр «04» (Режим «Бешенный лифт» -минуты)

Назначение: Данные параметры предназначены для установки таймера работы лифта в режиме «Бешенный лифт». Выбор времени нахождения лифта в режиме «Бешенный лифт» (подробнее о режиме см. ПО п.п.16)



Значение подпараметра «02»: 00..99 (сутки).

Значение подпараметра «03»: 00..23 (часы).

Значение подпараметра «04»: 00..59 (минуты).

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		56

2.19 Параметр п2

2.19.1 п2/Подпараметр «01» (Просмотр текущей версии ПО контроллера)

Назначение: Просмотр текущей версии программного обеспечения НКУ-МППЛ.

Особенности работы.

При выборе данного подпараметра на цифровом индикаторе БПШ-2 высвечиваются:

ХХ – версия программного обеспечения. При изменении версии программного обеспечения изменяется алгоритм работы НКУ-МППЛ с периферийными устройствами. Программное обеспечение не взаимозаменяемо по версиям.

В2 – признак БПШ-2. Данный признак говорит о том, какой БПШ установлен в НКУ-МППЛ.

ДДММГГ – день/месяц/год создания программного обеспечения. Дата создания программного обеспечения является подверсией ПО. Программное обеспечение взаимозаменяемо по датам создания ПО, взаимозаменяемость осуществляется сверху вниз.



Пример: ПО с датой 01.01.09 можно заменить ПО с датой 08.07.09, но не наоборот.

Версия ПО высвечивается на цифровом индикаторе БПШ-2 циклично и последовательно по 2 символа:

1. «__»
2. «XX»
3. «В2»
4. «ДД»
5. «ММ»
6. «ГГ»

									Лис
									57
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата	ХК327.33.00 И1				

2.20.3 п3/Подпараметр «03» (время торможения со скорости выравнивания до удержания)

Назначение: Задается время большее или равное реальному времени торможения кабины со скорости выравнивания до удержания на нулевой скорости

Особенности работы.

Данный параметр позволяет задать лифтовому контроллеру расчетное время останова кабины при ее торможении со скорости выравнивания до удержания на нулевой скорости после подачи команды об останове со стороны станции управления в ПЧ главного привода. Это позволяет обучить станцию рампой частотного преобразователя главного привода в рабочих режимах и обеспечить своевременную подачу команды о наложении тормоза со стороны станции управления (как основная команда при управлении тормозом от НКУ-МППЛ или вспомогательная/дополнительная при управлении тормозом от ЧП). Слишком малое время может привести к раннему наложению тормоза, инициированному со стороны системы управления, а слишком завышенное время приведет к длительному удержанию кабины на нулевой скорости после ее торможения.

Следует отметить, что при аварийном останове и в ручных режимах управления типа МП2 и Ревизия данный параметр не имеет значения.



Значение подпараметра: 0..60 (0-60сек).

2.20.4 п3/Подпараметр «04» (Задержка отключения контактора после команды об выключении ПЧ ГП)

Назначение: время задержки отключения контактора на выходе ЧП после выключения частотного преобразователя

Особенности работы.

В связи с тем, что в зависимости от типа используемого частотного преобразователя, загруженности лифта время отключения выходов ЧП после получения команды на отключение варьируется, то данным параметром есть возможность указать станции управления период времени, спустя который можно выполнить отключение выходов ЧП от двигателя посредством отключения контактора для того, что бы отключение контактора на выходе ЧП происходило при отсутствии тока.

Слишком малое заданное время приводит к тому, что отключение выходов ЧП от двигателя происходит в тот момент, когда ЧП сам не успел обесточить свои выходные ключи. Такое отключение может привести к выходу из строя ЧП.

Слишком длительное время, заданное в данном параметре приводит к значительной паузе, после отключения главного привода и началом открытия дверей, что создает дискомфорт для пассажиров



Значение подпараметра: 0..60 (0-60сек).

Задержка отключения определяется по формуле: $X \cdot 0,1$ с.
где X – значение подпараметра.

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		59

2.21 Параметр п4

Назначение: Выбор контрольного времени разгона/торможения двигателя главного привода на большой и малой скоростях.

Особенности работы.

НКУ-МППЛ в процессе работы лифта постоянно контролирует время разгона двигателя в целях предотвращения аварийных ситуаций и выхода из строя оборудования лифта. При проведении пуско-наладочных работ необходимо установить значение подпараметров в соответствии с время-скоростными характеристиками главного привода. Значение подпараметров должно быть более или равно реальному времени разгона/торможения двигателя на большой/малой скорости.

Следует отметить, что в случае работы в режимах «Ревизия», «МП2», либо когда положение кабины не откалибровано или зафиксирована авария, то торможение двигателя будет выполняться форсировано и отличаться от заданной рампы торможения для нормальной работы, чтобы контактор на выходе ЧП при этом не удерживался долгое время следует установить время аварийного торможения для большой и малой скорости в соответствии с полученными результатами после настройки ЧП

2.21.1 п4/Подпараметр «01» – (Время разгона двигателя на большой скорости, с)

2.21.2 п4/Подпараметр «02» – (Время аварийного торможения двигателя на большой скорости)

2.21.3 п4/Подпараметр «03» – (Время разгона двигателя на малой скорости, с)

2.21.4 п4/Подпараметр «04» – (Время аварийного торможения двигателя на малой скорости)



Значение подпараметра: 1..60.



Внимание:

Время аварийного торможения определяется по формуле: $X \cdot 0,1$ с. для параметров «02» и «04», где X – значение подпараметра.

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		60

2.22 Параметр п5.

п5/Подпараметр «01»...«32» (Дистанция замедления при движении «вверх»)

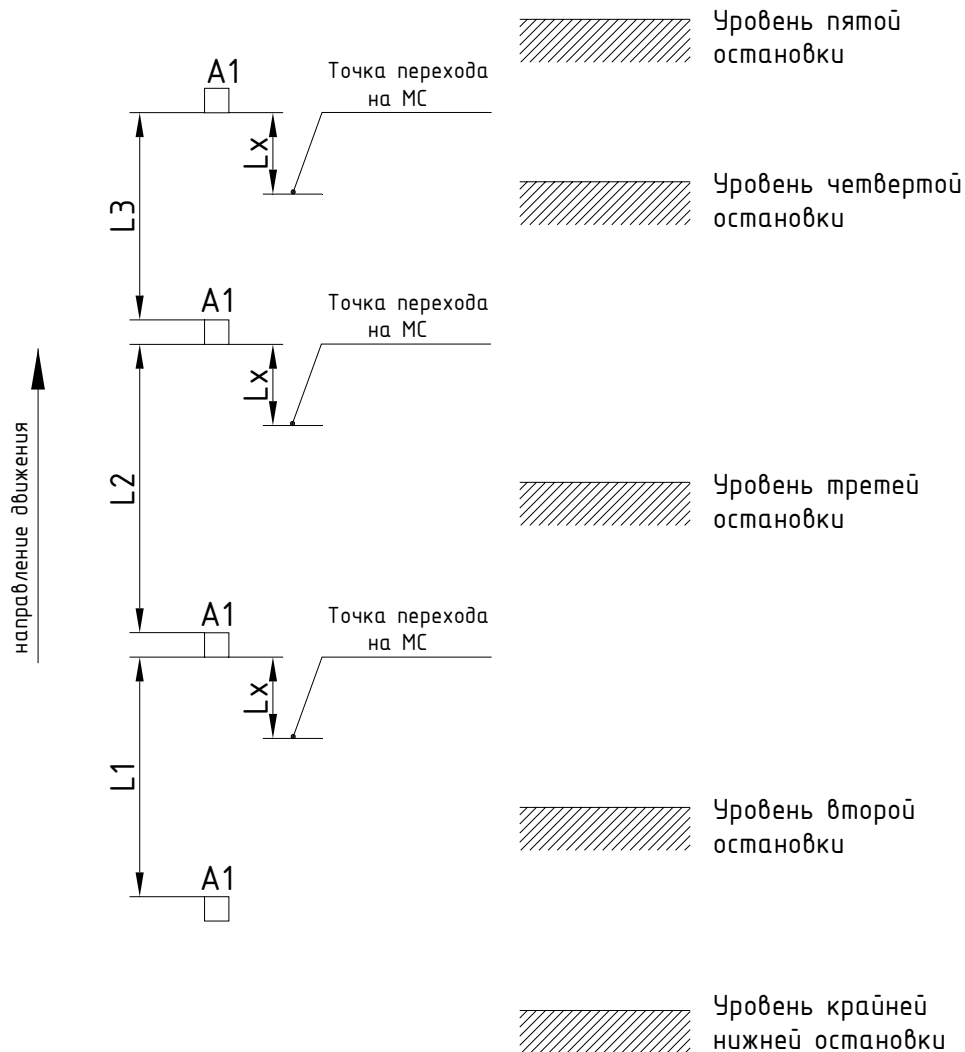
Назначение: Выбор дистанции замедления вверх.

Особенности работы.

Использование НКУ-МППЛ с БПШ-2 позволяет при работе лифта обходиться без шунтов замедления.

Расстояние, которое пройдет кабина с момента перехода на малую скорость до шунта точной остановки при движении вверх – дистанция замедления вверх. Дистанция замедления вверх установлена в памяти НКУ-МППЛ по умолчанию для всех остановок одинаковой. При необходимости можно изменить дистанцию замедления для каждой остановки по отдельности.

На рисунке 3 приведен пример движения лифта с использованием данного подпараметра.



- A1 – шунт точной остановки;
- L1 – расстояние между 1̄ и 2̄ остановками;
- L2 – расстояние между 2̄ и 3̄ остановками;
- L3 – расстояние между 3̄ и 4̄ остановками;
- Lx – дистанция замедления вверх.

Рис. 3

При пуско-наладочных работах производится «разметка» шахты, в результате чего в памяти НКУ-МППЛ сохраняется информация о расстояниях между остановками (в примере: L1, L2, L3). Дистанция замедления вверх определяет расстояние от момента перехода на МС (пониженную частоту работы ЧП) до шунта точной остановки (в примере Lx) при движении вверх. Точка перехода на МС (пониженную частоту работы ЧП) является имитацией шунта замедления (виртуальный шунт замедления). Изменение дистанции замедления равносильно сдвигу шунта замедления.



Примечания:

1. Количество остановок на рисунке показано условно.
2. При наличии шунтов замедления и включении регистрации сигналов с них (см. П8 п.п. 17) образуются две системы движения лифта – работающая по дистанции замедления и по шунтам замедления. Системы работают параллельно друг другу, что повышает надежность лифта. При необходимости сигналы с шунтов замедления можно отключить (см. П8 п.п. 17).
3. Номер подпараметра соответствует номеру расстояния между остановками:
 - 01 – для расстояния между 1й и 2й остановками;
 - 02 – для расстояния между 2й и 3й остановками и т.д.



Значение подпараметра: 12..99

Дистанция замедления определяется по формуле: $X \cdot 50\text{мм}$ (от 0,6 до 4,95м).

где X – значение подпараметра.

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		62

2.23 Параметр п6.

п6/Подпараметр «01»...«32» (Дистанция замедления при движении «вниз»)

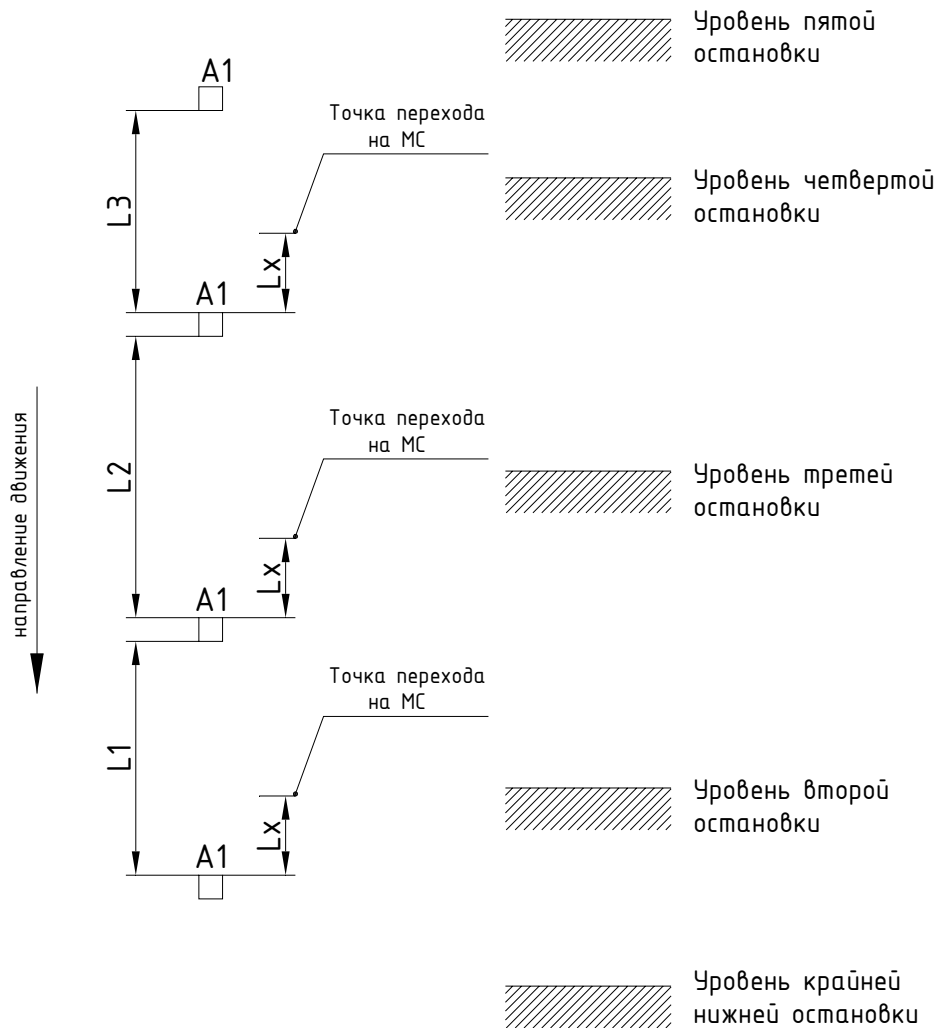
Назначение: Выбор дистанции замедления вниз.

Особенности работы.

Использование НКУ-МППЛ с БПШ-2 позволяет при работе лифта обходиться без шунтов замедления.

Расстояние, которое пройдет кабина с момента перехода на малую скорость до шунта точной остановки при движении вниз – дистанция замедления вниз. Дистанция замедления вниз установлена в памяти НКУ-МППЛ по умолчанию для всех остановок одинаковой. При необходимости можно изменить дистанцию замедления для каждой остановки по отдельности.

На рисунке 4 приведен пример движения лифта с использованием данного подпараметра.



- A1 – шунт точной остановки;
- L1 – расстояние между 1̄ и 2̄ остановками;
- L2 – расстояние между 2̄ и 3̄ остановками;
- L3 – расстояние между 3̄ и 4̄ остановками;
- Lx – дистанция замедления вниз.

Рис 4

При пуско-наладочных работах производится «разметка» шахты, в результате чего в памяти НКУ-МППЛ сохраняется информация о расстояниях между остановками (в примере: L1, L2, L3). Дистанция замедления вниз определяет расстояние от момента перехода на МС

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		63

(пониженную частоту работы ЧП) до шунта точной остановки (в примере Lx) при движении вниз. Точка перехода на МС (пониженную частоту работы ЧП) является имитацией шунта замедления (виртуальный шунт замедления). Изменение дистанции замедления равносильно сдвигу шунта замедления.



Примечания:

1. Количество остановок на рисунке показано условно.
2. При наличии шунтов замедления и включении регистрации сигналов с них (см. П8 п.п. 17) образуются две системы движения лифта – работающая по дистанции замедления и по шунтам замедления. Системы работают параллельно друг другу, что повышает надежность лифта. При необходимости сигналы с шунтов замедления можно отключить (см. П8 п.п. 17).
3. Номер подпараметра соответствует номеру расстояния между остановками:
01 – для расстояния между 1й и 2й остановками;
02 – для расстояния между 2й и 3й остановками и т.д.



Значение подпараметра: 12..99

Дистанция замедления определяется по формуле: $X \cdot 50\text{мм}$ (от 0,6 до 4,95м).

где X – значение подпараметра.

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		64

работы алгоритма для подавления помех допускается использовать фильтр шумов. Следует обратить внимание на то, что в данном случае частота и уровень шумов значительно превосходят частоту полезного сигнала, поэтому при подавлении помех одновременно происходит подавление и полезных сигналов. Поэтому при выборе периода работы фильтра важно учитывать кривую разгона, так как в течение работы фильтра система управления не сможет просчитывать ни скорость, ни пройденное расстояние. В общем случае следует стремиться к уменьшению константы либо отказаться от использования фильтра вовсе, если в работе лифта не возникает сбоев. Как правило для регулируемого привода достаточно задать константу около 1с, для нерегулируемого 0,1с(в подавляющем большинстве случаев для нерегулируемого привода в использовании фильтра нет необходимости).

При установке значения параметра отличного от нуля происходит активное подавление помехи в течение заданного времени с отключением расчета скорости и пройденной дистанции.

При включении фильтра следует стремиться к уменьшению значения константы, так как подавление полезного сигнала от датчика скорости сказывается на вычислении скорости на разгоне и вычислении пройденного расстояния.

Функция **«Управляемый откат»** может быть использована для повышения уровня комфорта при старте лифта. В течении данного времени со стороны контроллера для ПЧ будет задана рампа с менее динамичным разгоном и как следствие с меньшим приложенным моментом на валу в результате чего возможен незначительный откат кабины после ее растормаживания – данный откат является управляемым и позволяет значительно «смягчить» старт и сгладить стартовые характеристики. В зависимости от лифта и заданных параметрах в самом ЧП управляемый откат может быть как совсем незначительным так и отсутствовать совсем без потери комфорта



Значение подпараметра: 0- 4сек и вычисляется по формуле $X \cdot 0.1с$, где X – значение параметра

0 – фильтр выключен, и используется системой управления;

1-40 – фильтр включен и установлено соответствующее значение константы.

2.24.4 п7/Подпараметр «04» (Динамический коэффициент дин.шунта замедления)

Назначение: Динамический коэффициент динамического виртуального шунта замедления.

Особенности работы.

Данный параметр является вспомогательным и служит для уменьшения времени движения кабины на скорости выравнивания при подходе к шунту точного останова в случаях, когда торможение выполняется со скорости ниже номинальной большой или скорости Ревизии. Другими словами – это механизм компенсации «короткого этажа». При этом следует понимать, что под коротким этажом система понимает любое расстояние между двумя остановками, когда при движении от одной к другой замедление происходит на скорости ниже номинально заданной (т.е. кабина не выходит на номинальную скорость движения)

Изменяя значения данного параметра можно сократить время движения на скорости выравнивания, не изменяя при этом настроек частотного преобразователя и НКУ-МППЛ. При этом механизм динамического виртуального шунта позволяет выполнять автокоррекцию виртуального шунта в дальнейшей работе лифта автоматически на любом межэтажном расстоянии и скорости движения.

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		66

При коррекции межэтажного разбега данный коэффициент является основным при настройке. Совместно с ним может использоваться статический коэффициент виртуального шунта.

Увеличение динамического коэффициента позволяет в больших пропорциях приближать точку замедления к ТО при снижении скорости. Следует при настройках стремиться к уменьшению данного коэффициента, так это повышает точность в вычислении точки замедления. Действие данного коэффициента с его повышением выражается в искривлении рампы торможения аналогично сглаживанию в начале торможения в частотном преобразователе.

«0» значение коэффициента эквивалентно обратной квадратичной зависимости положения виртуального шунта от скорости

Для примера рассмотрим графики движения кабины с выходом на номинальную скорость и без выхода на номинальную скорость. Для каждого случая будет применено определённое значение коэффициента (Kd).

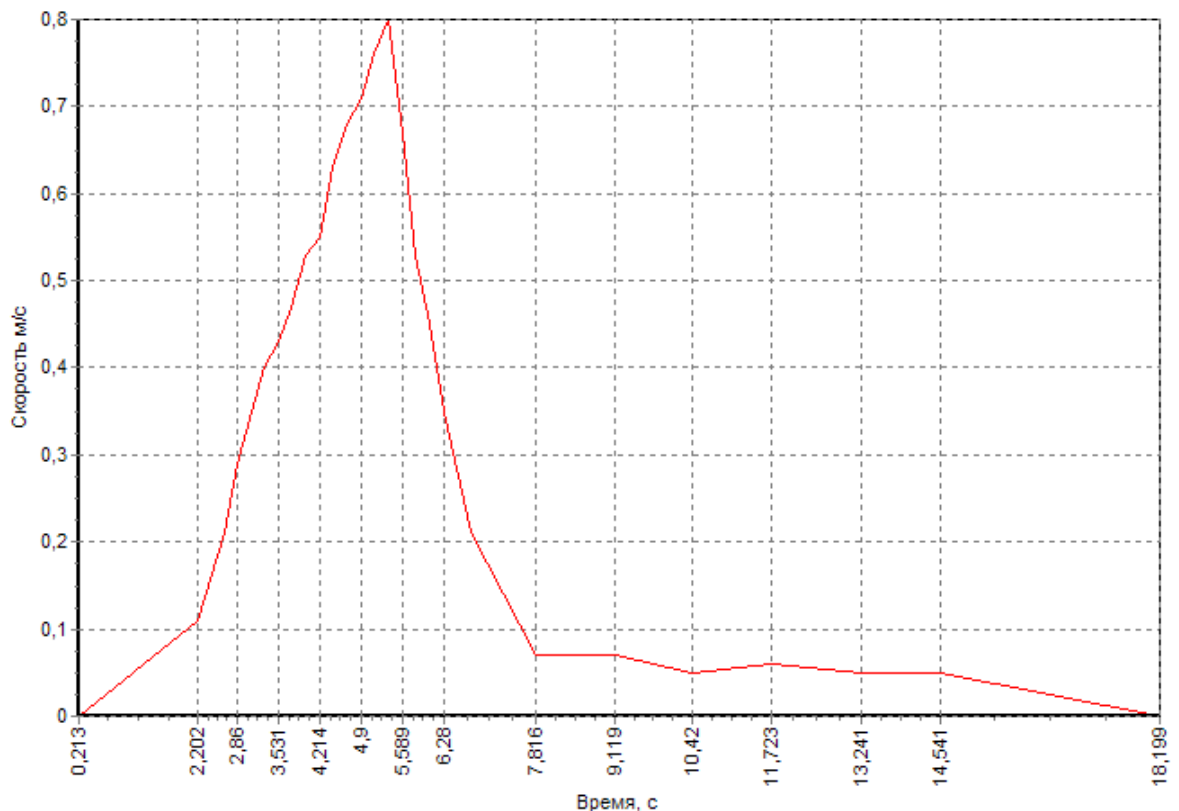


Рис.7

На рисунке 7 представлена диаграмма скорости при движении кабины между соседними остановками и коэффициентом $K=0$. Как видно из рисунка скорость не успевает достигнуть своего номинального заданного значения и время движения на ползучей скорости более 10с. При этом, если бы кабина достигала номинальной скорости, то время дотягивания не превышало бы 1-2сек

Чтобы настроить динамический виртуальный шунт, следует установить значение статического коэффициента $P1/02 = 10$ (включение механизма динамического виртуального шунта и отключение статического коэффициента в его вычислении) и выбрать значение динамического коэффициента – выполняется методом ручного последовательного подбора (увеличения) значения с пусками между соседними остановками с условием, что кабина не выходит на номинальную большую скорость (при этом не важно одинаково или нет межэтажное расстояние между остановками, главное – это чтобы кабина при подборе динамического коэффициента не выходила на номинальную скорость движения)

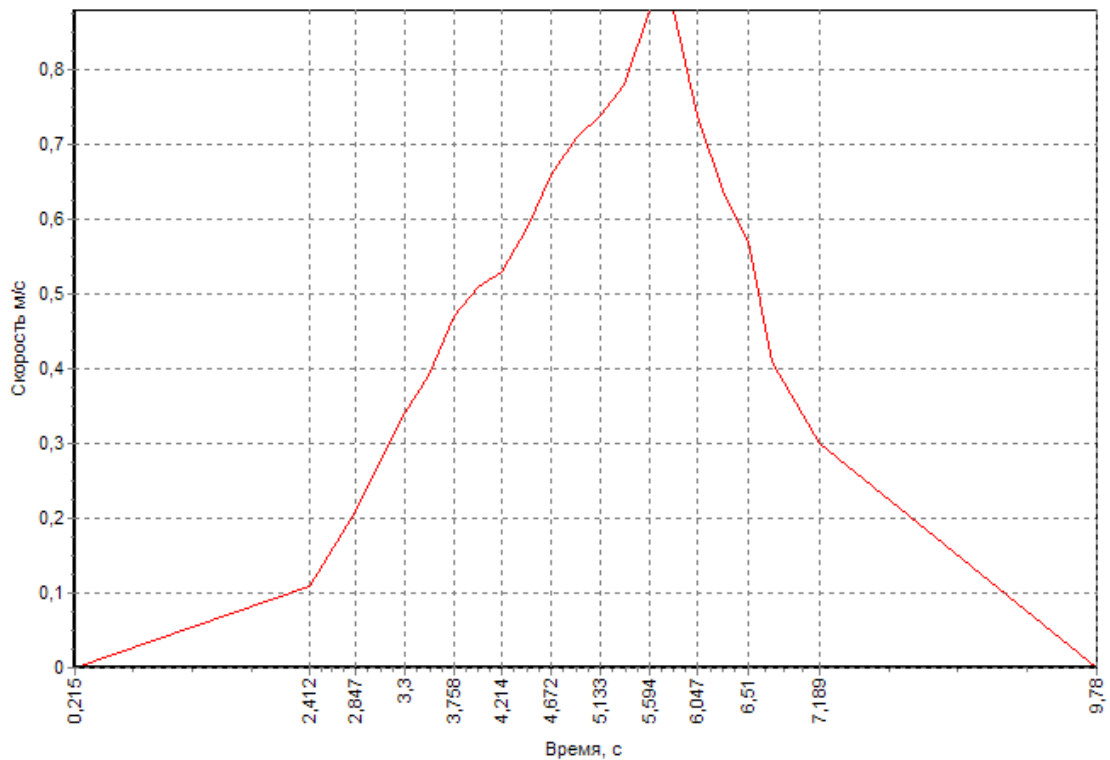


Рис.8

На рисунке 8 представлена диаграмма скорости при движении кабины между соседними остановками и коэффициентом $K=1,5$. Как видно из рисунка время движения на ползучей скорости значительно сократилось.

Следует отметить, что приведённые диаграммы скорости сделаны при одних и тех же настройках частотного преобразователя (время разгона, время торможения, сглаживание и т.д.) и НКУ-МППЛ.

Использование данного параметра позволяет обойтись без точной подстройки дистанций замедления для каждой остановки, а также подгонки под них параметров частотного преобразователя (времени разгона, торможения, сглаживания кривой разгона и торможения).



Примечание: Значение данного подпараметра определяется опытным путём – методом последовательного прогона кабины между любыми этажами и изменением данного коэффициента.



Значение подпараметра: 0..99

2.25 Параметр п8

п8/Подпараметр «01»...«32» (Управление приводом дверей по стороне А)

Назначение: Включение/выключение привода дверей по рабочей стороне А

Особенности работы.

В лифтах имеющих проходную кабину сторонам шахты по которым происходит открытие дверей условно присваиваются обозначения (в данном случае А и Б). НКУ-МППЛ позволяет блокировать управление приводом дверей отдельно по каждой из сторон выбранной остановки в процессе работы лифта.



Пример: При работе лифта с проходной кабиной возникла необходимость заблокировать работу двери по стороне А на 2-й и 7-й остановках. Для этого в параметре п8 выбирается подпараметр 2 и его значение устанавливается в «1». Для 7-й остановки необходимо установить в «1» подпараметр 7.

Примечания:

1. При заблокированном приводе дверей по стороне А для данной остановки привод дверей по стороне Б будет работать (если отсутствует блокировка привода дверей по стороне Б для данной остановки).
2. При блокировке привода дверей по выбранной остановке по сторонам А и Б происходит автоматическая блокировка обслуживания данной остановки по вызовам и приказам независимо от настройки этих блокировок. При расположении кабины на данной остановке выполняется автоматическое смещение кабины на ближайшую остановку, где разблокировано управление привода дверей хотя бы по одной из сторон.



Значение параметра: 0 – работа привода дверей разрешена
1 – работа привода дверей запрещена

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		69

2.26 Параметр п9

п9/Подпараметр «01»...«32» (Управление приводом дверей по стороне Б)

Назначение: Включение/выключение привода дверей по рабочей стороне Б.

Особенности работы.

В лифтах имеющих проходную кабину сторонам шахты по которым происходит открытие дверей условно присваиваются обозначения (в данном случае А и Б). НКУ-МППЛ позволяет блокировать управление приводом дверей отдельно по каждой из сторон выбранной остановки.



Пример: При работе лифта с проходной кабиной возникла необходимость заблокировать работу двери по стороне Б на 3-й и 4-й остановках. Для этого в параметре п8 выбирается подпараметр 3 и его значение устанавливается в «1». Для 4-й остановки необходимо установить в «1» подпараметр 4.

Примечания:

1. При заблокированном приводе дверей по стороне Б для данной остановки привод дверей по стороне А будет работать (если отсутствует блокировка привода дверей по стороне А для данной остановки).
2. При блокировке привода дверей по выбранной остановке по сторонам А и Б происходит автоматическая блокировка обслуживания данной остановки по вызовам и приказам. При расположении кабины на данной остановке выполняется автоматическое смещение кабины на ближайшую остановку, где разблокировано управление приводом дверей хотя бы по одной из сторон.



Значение параметра: 0 – работа привода дверей разрешена
1 – работа привода дверей запрещена

					ХК327.33.00 И1	Лис
						70
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		

2.27 Параметр пА

2.27.1 пА/Подпараметр «01» (Время реакции на сигналы «ВКЗ», «ВКО»)

Назначение: Время реакции на сигнал «ВКЗ» при закрытии дверей кабины и время реакции на сигнал «ВКО» при открытии дверей

Особенности работы

Данный подпараметр используется в основном в лифтах с регулируемым приводом дверей. При использовании данного подпараметра сигнал на закрытие дверей снимается после поступления сигнала ВКЗ (или сигнал открытия дверей снимается после поступления сигнала ВКО) и отработки выдержки по времени равной значению подпараметра. Т.е. система управления продолжает выполнять команду на закрытие дверей после поступления сигнала «ВКЗ» «дожимая» дверь в сторону закрытия, либо, в случае открытия дверей, удерживает команду открытия дверей.

Использование данного параметра позволяет скомпенсировать инертность (при закрытии дверей) устройств, обеспечивающих удержание дверей в закрытом состоянии как то регулируемый привод дверей либо механические и электромагнитные замки дверей, а так же исключает возможность внезапного пропадания ВКО или ВКЗ в случаях автоматического реверсирования направления движения дверей кабины в зонах действия данных выключателей по причине инертности дверей. В совокупности с процедурами автоматического восстановления положения дверей МППЛ практически всегда способна переопределить положения дверей в случае сбоя по концевым выключателям дверей.

Не следует слишком увеличивать значение данного параметра, так это приводит к паузе между моментом смыкания створок дверей при закрытии и пуском главного привода.

Всегда следует стремиться обеспечивать надежное и своевременное удержание дверей средствами исполнительных устройств так как это позволяет снизить значение данного параметра и в целом положительно сказывается на скорости работы лифта.



Значение: 01..99

Выдержка по времени определяется по формуле: $X \cdot 0,1$ с,
где X – значение подпараметра.



Пример: Необходимо что бы сигнал на закрытие дверей снимался на 1с позже после выдачи сигнала ВКЗ. Для этого необходимо установить значение подпараметра «10».

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		71

2.28 Параметр пб

Назначение: Установка/просмотр даты для часов реального времени (при их наличии в контроллере). При установке текущей даты выполняется остановка обновления показаний часов реального времени при этом сами часы не останавливаются



2.28.1 пб/Подпараметр «01» (Установка текущего года)

Значение: 00..99 (Устанавливаются последние две цифры года)

2.28.2 пб/Подпараметр «02» (Установка текущего месяца)

Значение: 1..12 (Январь, ..., Декабрь)

2.28.3 пб/Подпараметр «03» (Установка текущего числа)

Значение: 1..31

2.28.4 пб/Подпараметр «04» (Установка текущего дня недели)

Значение: 1..7 (Пнд, Втн., ..., Вскр.)

Особенности работы.

В контроллерах, имеющих «на борту» часы реального времени требуется первичная установка текущей даты. Установка даты требуется всегда при первом включении и в случае сбоя в работе часов, например по причине слишком низкого уровня заряда источника резервного питания. В МППЛ применяется автоматически подзаряжаемый источник резервного питания, который может обеспечить бесперебойную работу часов реального времени в течении не менее 1 месяца(зависит от условия хранения и эксплуатации). Замена даны источник не требует и в случае его разряда достаточно просто включить контроллер, чтобы выполнился заряд.

Следует отметить, что в МППЛ ведется непрерывный мониторинг «истинности даты и времени» в часах реального времени и в случае обнаружения сбоя выдается соответствующее предупреждение(не путать с аварией), которое не влияет на нормальную работу лифта, но приводит к автоматическому отключению всех активных функций времени (в настоящее время возможен запуск функций автоматического переключения в суточные режимы работы типа «Утро», «День», «Вечер», «Сон»), а так же сбросу показаний времени при формировании «снимка состояния станции» в момент возникновения аварии(как если бы часы реального времени отсутствовали в контроллере)

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		72

2.29 Параметр пС

Назначение: Установка/просмотр времени для часов реального времени (при их наличии в контроллере)

2.29.1 пС/Подпараметр «01» (Установка текущего часа)



Значение: 00..23 час.

2.29.2 пС/Подпараметр «02» (Установка текущей минуты)



Значение: 00..59 мин.

Особенности работы.

В контроллерах, имеющих «на борту» часы реального времени требуется первичная установка текущего времени. Установка времени требуется всегда при первом включении и в случае сбоя в работе часов, например по причине слишком низкого уровня заряда источника резервного питания. В МППЛ применяется автоматически подзаряжаемый источник резервного питания, который может обеспечить бесперебойную работу часов реального времени в течении не менее 1 месяца(зависит от условия хранения и эксплуатации). Замены даны источник не требует и в случае его разряда достаточно просто включить контроллер, чтобы выполнялся заряд.

Следует отметить, что в МППЛ ведется непрерывный мониторинг «истинности даты и времени» в часах реального времени и в случае обнаружения сбоя выдается соответствующее предупреждение(не путать с аварией), которое не влияет на нормальную работу лифта, но приводит к автоматическому отключению всех активных функций времени (в настоящее время возможен запуск функций автоматического переключения в суточные режимы работы типа «Утро», «День», «Вечер», «Сон»), а так же сбросу показаний времени при формировании «снимка состояния станции» в момент возникновения аварии(как если бы часы реального времени отсутствовали в контроллере).

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		73

2.30 Параметр pd (Имитация приказов)

Назначение: Имитация приказов. Просмотр «залипших» кнопок поста приказов.

Особенности работы.

Данный параметр используется при проведении пуско-наладочных работ и работе в «Оперативном» подрежиме. «Оперативный» подрежим включается в режимах «Нормальная работа» и «Погрузка». Подрежим предназначен для:

- просмотра значений всех параметров и подпараметров без возможности их изменений;
- просмотра кодов неисправностей с возможностью их стирания из памяти НКУ-МППЛ;
- имитации вызовов и приказов из машинного помещения. Данные приказы и вызова будут обслуживаться и регистрироваться наравне с приказами и вызовами поступающими с поста приказов и постов вызовов.
- поиска «залипших» кнопок поста приказов.

Для входа в «Оперативный» подрежим необходимо более 6с одновременно удерживать кнопки «Вверх» и «Вниз» на панели управления НКУ-МППЛ. После этого на цифровом индикаторе БПШ-2 отображается «П0».

Для выхода из «Оперативного» подрежима необходимо войти в параметр «pF» и выбрать подпараметр 03.



Примечание: При возникновении неисправностей в работе лифта и нахождении в «Оперативном» подрежиме, код неисправности на цифровом индикаторе БПШ-2 не отображается, однако индикатор «Неиспр.» мигает.

Для имитации приказа по требуемой остановке необходимо:

- войти в «Оперативный» подрежим работы;
- войти в параметр «pd»;
- выбрать требуемую остановку, то есть требуемый подпараметр;
- войти в требуемый подпараметр;
- нажать кнопку «Вверх» или «Вниз» на ПУ НКУ-МППЛ – имитируется нажатие кнопки приказа по выбранной остановке.

Для поиска «залипших» кнопок поста приказов необходимо:

- войти в «Оперативный» подрежим работы;
- войти в параметр «pd»;
- выбрать подпараметр 01, то есть крайнюю нижнюю остановку;
- войти в требуемый подпараметр;
- если значение подпараметра «00» – кнопка приказов по данной остановке не «залипшая»;
- если значение подпараметра «01» – кнопка приказа по данной остановке «залипла».

При «залипании» нескольких кнопок поста приказов произвести поиск по каждому подпараметру.



Значение параметра: 00 – нет имитации приказа (физ.кнопка приказа не нажата)
01 – есть имитация приказа (физ.кнопка приказа нажата)

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		74

- если значение подпараметра «10» – кнопка вызова вниз (для административных зданий) «залипла»;
- если значение подпараметра «11» – «залипли» кнопки вызова вверх и вниз (для административных зданий);

При «залипании» нескольких кнопок вызовов произвести поиск по каждому подпараметру.



Значение параметра:

- 00 – нет имитации вызовов(физ.кнопки вызовов не нажаты)
- 01 – есть имитация вызова вверх(физ.кнопка вызова нажата)*
- 10 – есть имитация вызова вниз (физ.кнопка вызова нажата)
- 11 – есть имитация вызова вверх и вниз (физ.кнопки вызова нажаты)

* - в неадминистративном режиме имитация и состояние обычной кнопки вызова

					ХК327.33.00 И1	Лис
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		76

2.32 Параметр пF

2.32.1 пF/Подпараметр «01» (Выход из параметра пF в меню параметров)

2.32.2 пF/Подпараметр «02» (Сброс неисправностей)

Назначение:

Сброс неисправностей записанных в памяти НКУ-МППЛ. При выборе данного значения параметра происходит стирание из памяти НКУ-МППЛ всех неисправностей, зафиксированных во время работы лифта.

2.32.3 пF/Подпараметр «03» (Выход без записи)

Назначение:

Выход из режима программирования параметров без записи во флэш сделанных изменений параметров

2.32.4 пF/Подпараметр «04» (Выход с записью)

Назначение:

Выход из режима программирования параметров с записью во флэш сделанных изменений параметров.

2.32.5 пF/Подпараметр «05» (Разметка шахты)

Назначение:

Выход из режима программирования параметров с записью изменений и последующим выполнением рейса по «разметке» шахты (в режиме МП1).

Разметка шахты может быть выполнена в двух различных режимах

Переключение режима предлагается сделать сразу после выбора данного подпараметра, указав в качестве значения подпараметра «0» (автоматический режим) или «1» (режим «Сравнение»)



«0» - автоматический режим. При выборе данного режима при выполнении рейса по разметке шахты будет вычисляться межэтажное расстояние и автоматически определяться этажность здания с формированием всех необходимых настроек в параметрах станции. По умолчанию рекомендуется применять автоматический режим разметки

«1» - режим сравнения. При выборе данного режима при выполнении рейса по разметке шахты будет вычисляться межэтажное расстояние, и выполняться контроль этажности, который должен быть предварительно задан в параметрах станции. В этом случае контроллер будет сравнивать вычисленное количество этажей с заданным количеством в соответствующем параметре и, в случае несоответствия, не будет выполнять обновление межэтажного расстояния. Контроль этажности будет осуществляться и в том случае если вы сделали переключение в режим разметки, но перемещаете кабину не на крайний нижний этаж, а вверх. В этом случае возможна юстировка положения по верхнему реперному датчику и определение номера этажа в соответствии с заданным в параметрах количеством и если при отправке кабины вниз количество этажей не совпадет, то возможно формирование ошибок по датчикам крайних этажей.

Особенности работы.

Выбор данного параметра будет иметь силу, если станция находится в режиме «МП1». Если вы инициируете процедуру «Разметка шахты» вручную с панели станции управления, находясь в режиме программирования параметров и при этом не переключали переключатель режимов из «МП1», то станция у вас изначально включалась в данном режиме и при выходе из меню программирования определит текущий режим как МП1

										Лис
										77
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата						



Установка базовых настроек

1. В параметре пF/06 задайте номер базовых параметров в соответствии таблицей заводских установок

Таблица 3 (заводские установки параметров станции)

№	Описание
0	- нерегулируемый главный привод и регулируемый привод дверей - плата тормоза ПКТ-М1 - без эвакуатора
1	- нерегулируемый главный привод и регулируемый привод дверей - плата тормоза ПУТ2Ф - без эвакуатора
2	- регулируемый главный привод и привод дверей - управление тормозом от НКУ - плата тормоза ПУТ3Ф - без схемы повышенной плавности старта и форсированного останова - без эвакуатора
3	- регулируемый главный привод и привод дверей - управление тормозом от ПЧ главного привода - плата тормоза ПУТ3Ф - со схемой повышенной плавности старта и форсированного останова - без эвакуатора
4	- регулируемый главный привод и привод дверей - управление тормозом от ПЧ главного привода - плата тормоза ПУТ2Ф - со схемой повышенной плавности старта и форсированного останова - без эвакуатора
5	- регулируемый главный привод и привод дверей - управление тормозом от ПЧ главного привода - плата тормоза ПУТ2Ф - со схемой повышенной плавности старта и форсированного останова - с эвакуатором

2. Внесите изменения в параметры станции при необходимости
3. Запись во флэш выполняется через параметр пF/04

Внимание: после установки БАЗОВЫХ ПАРАМЕТРОВ ИЗ ЭТОЙ ТАБЛИЦЫ требуется выполнить разметку шахты

