

机器人自动乘梯系统调试指导书（000333）

机器人自动乘梯系统安装调试指导书（000333）

一. 安装准备工作

1.1 设备清单

名称	管理机 XMT-R3	楼层控制 器 XMT-K8	电源 适配器	楼层检 测传感 器 XMT-U1	开门到 位检测 传感器	磁条	楼层输 出通讯 线/5 米
图示							
数量	1 块	根据层高 配置	1 块	1 个	1 个	1 块	1 个

或者

名称	管理机 XMT-R3	楼层控制 器 XMT-K8	电源 适配器	楼层检 测传感 器 XMT-U2	开门到 位检测 传感器	磁条	楼层输 出通讯 线/5 米
图示							
数量	1 块	根据层高 配置	1 块	1 个	1 个	层高+ 2 块	1 个

1.2 安装工具

准备好偏口钳、压扣钳、十字螺丝刀、小一字螺丝刀、万用表等常用工具。

1.3 安装辅料

绝缘胶带、AB 胶、2 芯扣、3 芯扣、插线板、插头、电源线、网线、水晶头、扎带。

警示：请在专业工程师指导下进行安装，切勿在电梯内随意接线进行尝试，否则由此带来的一切损失均与本公司无关！

二. 技术参数

1. 工作电压：DC12V；
2. 功率：<20W；
3. 工作温度：-35℃～60℃，湿度 RH 30% ～ 95%不结露；
4. 存储温度：-40℃～85℃；

三. 安装说明

3.1 管理机拨码开关定义

SW1: 4 位拨码开关第 1、2 位用于设置校准层楼层偏置，按照 8421 编码方式，也就是拨码开关的第 1 位开始代表数字 1，第 2 位代表 2，最大可以偏置 3 层。（数字方向有效）。第 3 位表示扩展选项，，拨码在“ON”状态表示梯控板为 XMT-K8，1 代表使用扩展板 2000C。（默认在“ON”状态）

第 4 位为 TCP 服务端客户端切换，在 ON 端表示客户端；在 OFF 端表示服务端。

出厂设置：

SW1: 都拨置 ON 状态

每次拨码后，需要重新上电有效。



机器人自动乘梯系统调试指导书（000333）

3.2 设备网络参数设置

1. 打开测试工装小软件，点击 XMT Q1-C。



2. 点击搜索蓝牙，会搜索出一个以 A 为结尾的 ID，选中点击进入。

3. 点击其他设置-设置设备网络参数-输入密码 332211-点击确定。

4. 按提示设置设备 IP 端口号等信息点击确定，设备重启生效。

示例数据：192.168.20.245:8080:255.255.255.0:192.168.20.1:0

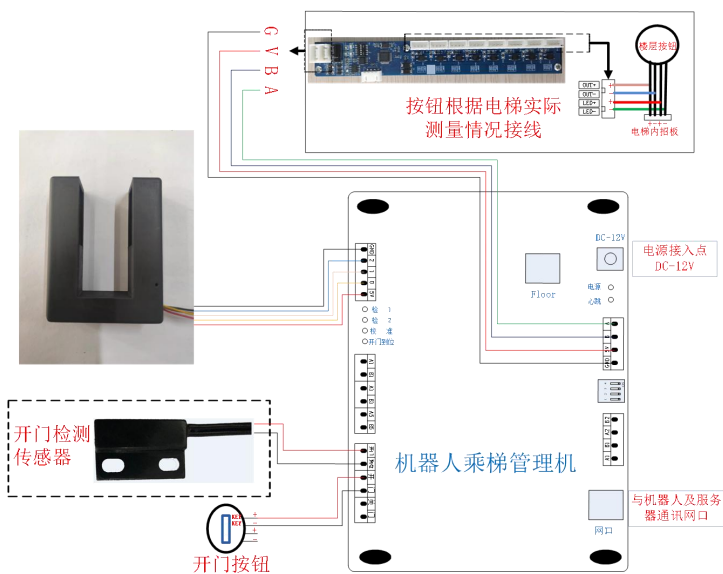
标红部分 0-本机 IP 和端口号设置，1-机器人平台 IP 和端口号设置（仅设备作为客户端时需要设置），2-监控平台 IP 和端口号

注：获取设备网络参数时，读取值含义为：

设备端口号_本机 IP_机器人平台 IP_监控平台 IP

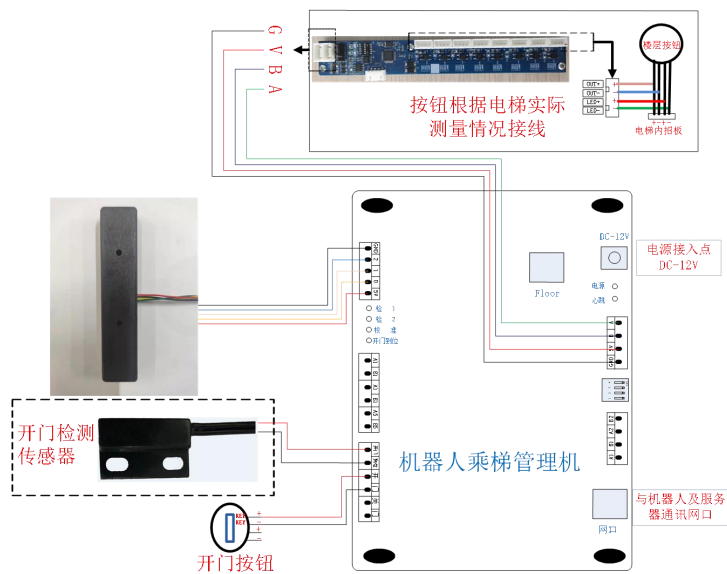
12345_192.168.20.233_192.168.20.234_192.168.20.235

3.3 电梯轿顶安装设备，各个设备接线如图所示：



机器人自动乘梯系统调试指导书（000333）

或者



3.4 楼层传感器安装示意图：



如图所示，将楼层检测传感器固定到电梯原有的 U 型开关上，磁条（光电开关无需另加磁条）贴在对应位置。

注意：

- ① 将接触面油污清理干净，撕掉胶纸固定好。
- ② 在每层的平层对应位置贴上磁条（光电开关无需另加磁条）。
- ③ 磁条及楼层传感器固定完毕后检查管理机上的楼层检测 1、楼层检测 2 指示灯是否正常（电梯平层时红灯灭，非平层时红灯亮。）
- ④ 楼层传感器感应距离 3--6CM。

机器人自动乘梯系统调试指导书（000333）

3.5 开门到位检测传感器安装示意图：



在电梯轿门门头移动部件上选择可以固定磁条的位置将感应磁条固定好，将轿门完全打开，在感应磁条对应的门头底板位置将开门到位感应器固定好。

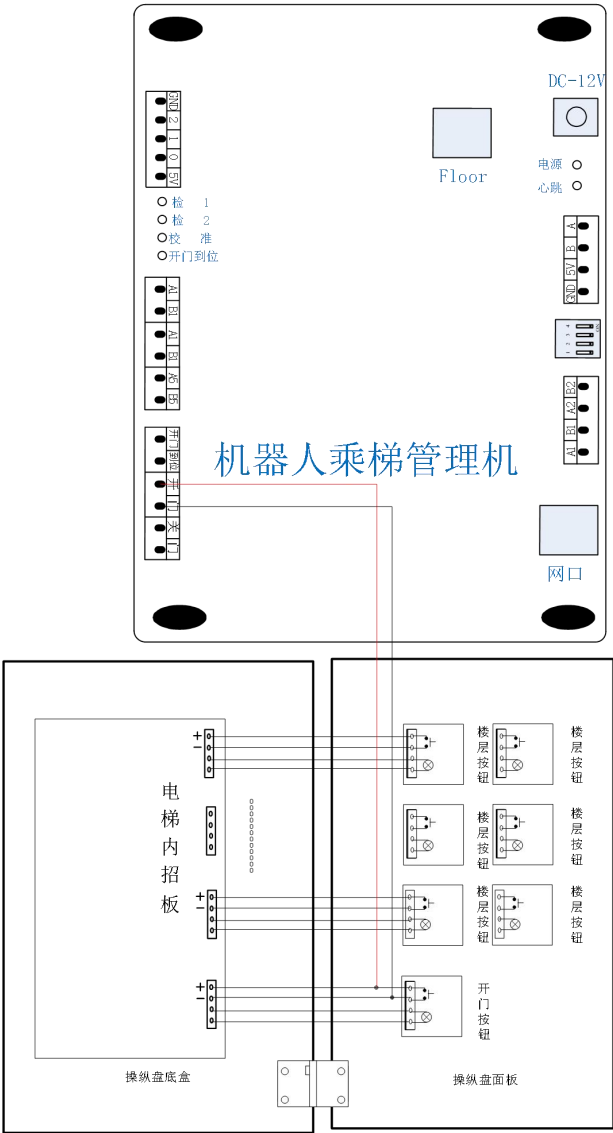
注意：

- ① 将接触面油污清理干净，撕掉胶纸固定好。
- ② 磁扣及开门到位感应器固定完毕后检查管理机上开门到位指示灯是否正常（电梯开门到位时红灯灭，开门未到位时红灯亮。）
- ③ 楼层传感器感应距离 1--3CM。

3.6 开门按键控制线安装

打开轿厢操纵盘，从轿顶将开门按钮控制线穿入操纵盘内，按照接线图依次连接线路。（图待修改）

机器人自动乘梯系统调试指导书（000333）



四．调试

- 4.1 待所有设备安装到位，开慢车到 1 楼校准，然后跑慢车看管理机楼层显示与电梯状态是否一致。
- 4.2 管理机的所有状态都正常后，将电梯恢复正常，让电梯去校准层后，多次让电梯正常跑梯测试，然后再次去非校准层的轿顶看管理机楼层显示与电梯实际楼层是否一致，一致即为正常。
- 4.3 管理机正常后，检查网络是否稳定，确保正常后与机器人联调。