










# 机器人自动乘梯系统调试指导书（000288）

## 机器人自动乘梯系统安装调试指导书（000288）

### 一. 安装准备工作

#### 1.1 设备清单

名称	管理机 XMT-R1	楼层控 制器	楼层连 接排线	网络协议 转换器	电源	干簧管 传感器	磁条	磁扣	通讯转 接头
图示									
数量	1 块	根据层 高配置	根据层 高配置	1 套	1 块	4 个	根据层 高+1 块 配置	1 个	1 个

或者

名称	管理机 XMT-R1	楼层控 制器	楼层连 接排线	网络协议 转换器	电源	光电开 关楼层 传感器	干簧管 传感器	磁条	磁扣	通讯转 接头
图示										
数量	1 块	根据层 高配置	根据层 高配置	1 套	1 块	2 个	2 个	1 块	1 个	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。

### 二. 技术参数

1. 输入电压：DC24V；
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

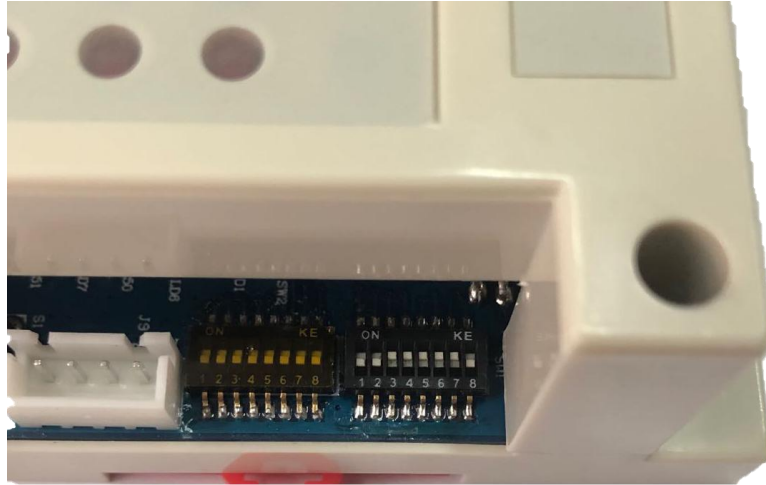
数字端有效，8421 码表示：

1-3 位用于设置电梯 1 层以下有多少个楼层。1 位代表 1 层，2 位代表 2 层，3 位代表 4 层。

例：-3 层，将拨码 1、拨码 2 拨到数字端。

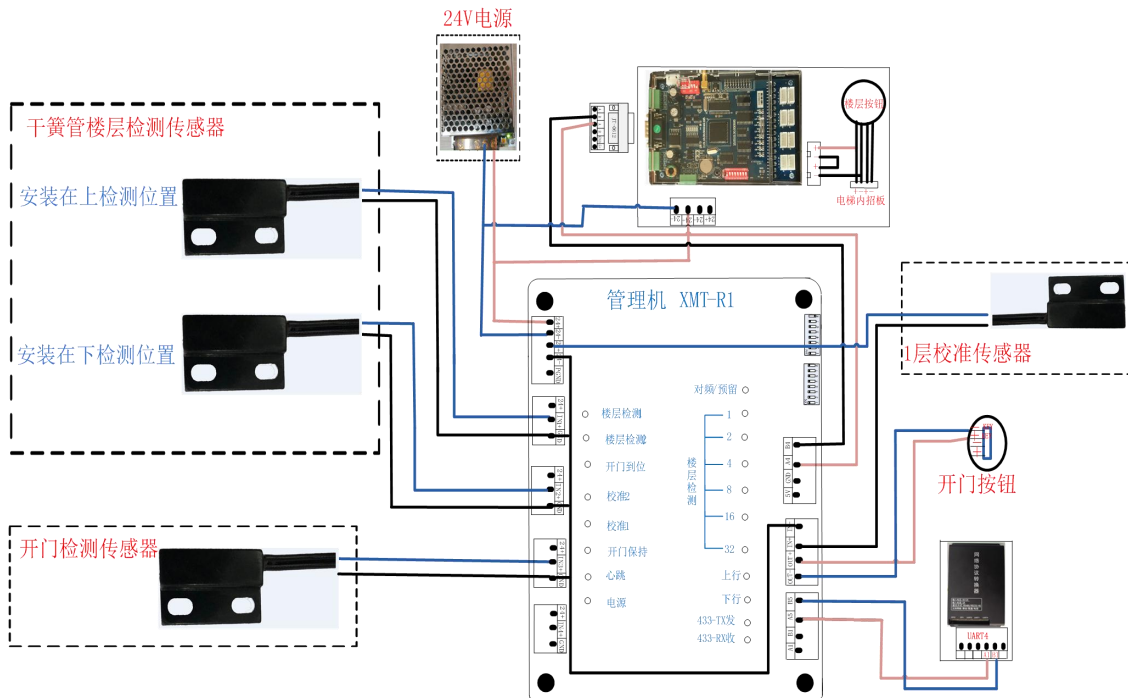
4-7 位预留。8 位出厂默认数字端。

每次拨码后，需要重新上电有效。



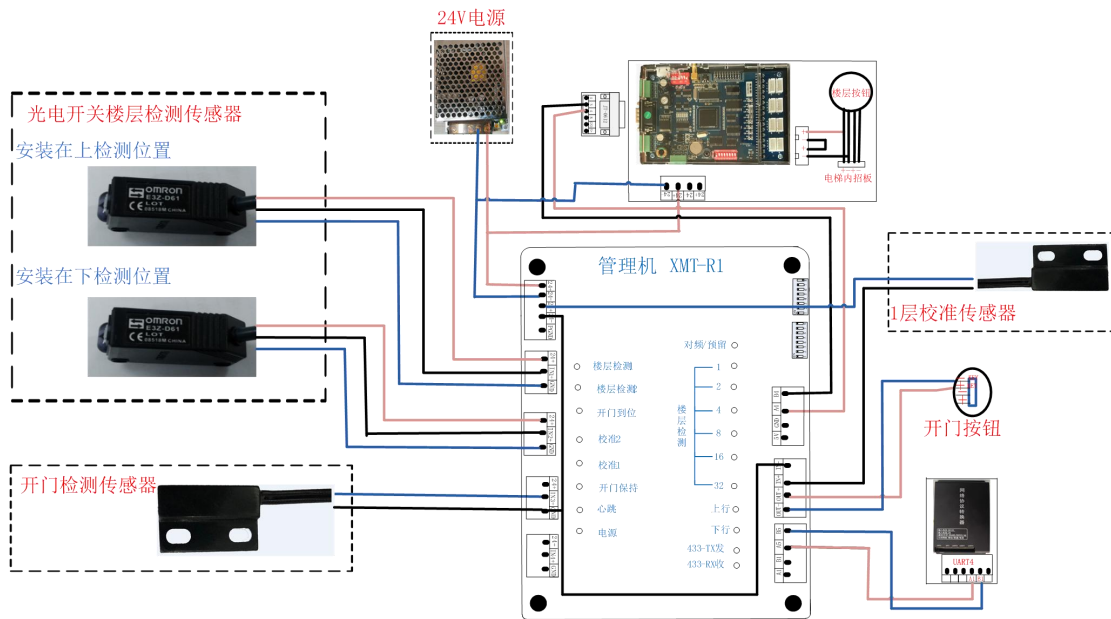
- 3 层示图

### 3.2 电梯轿顶安装设备，各个设备接线如图所示：

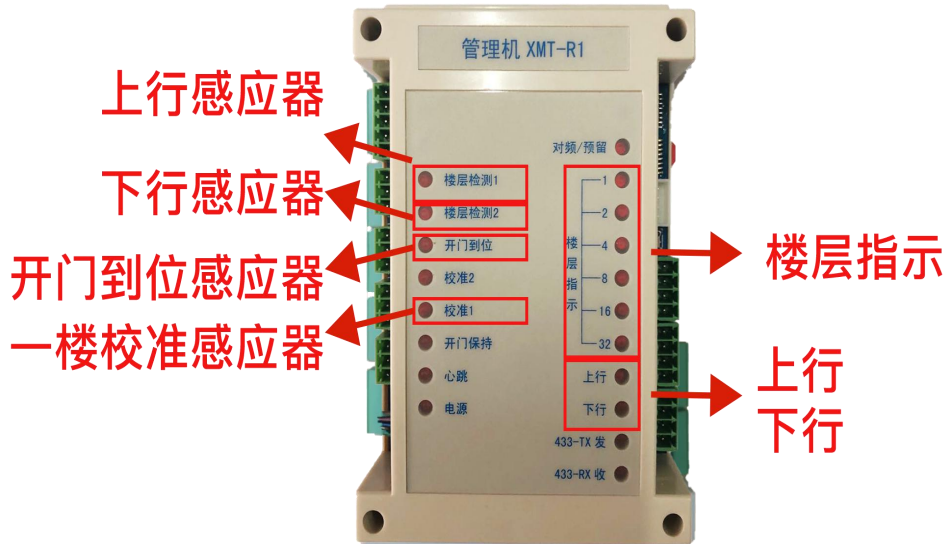


# 机器人自动乘梯系统调试指导书（000288）

或者

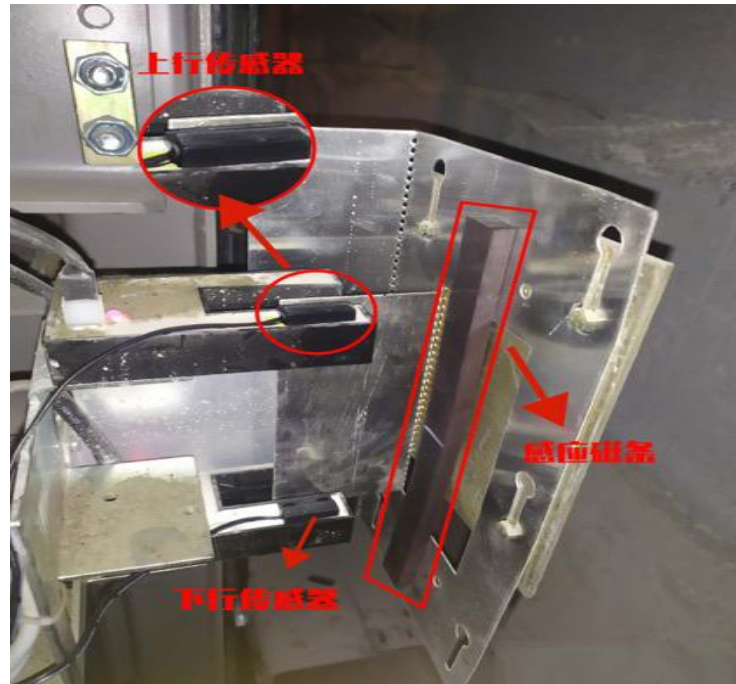


## 电梯状态指示灯



## 机器人自动乘梯系统调试指导书（000288）

### 3.3 楼层传感器安装示意图：

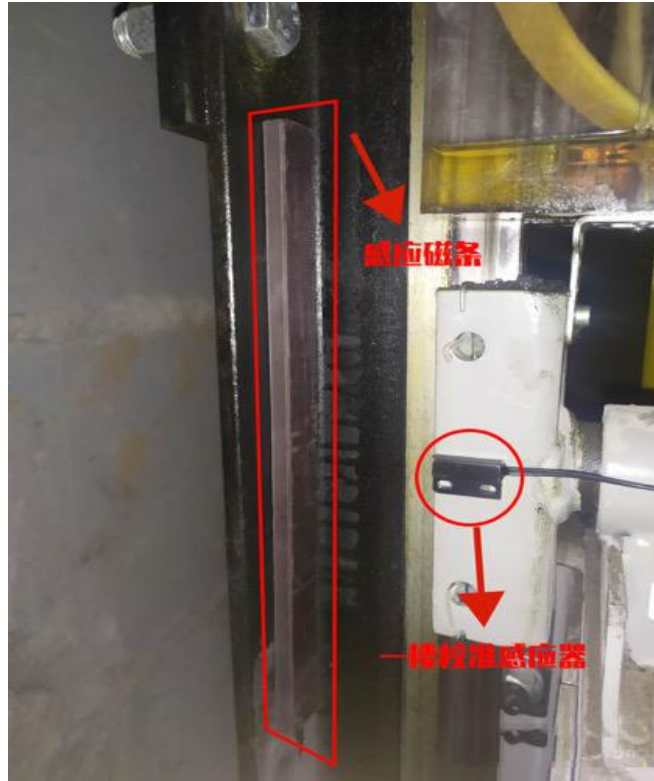


如图所示，将楼层检测传感器固定到电梯原有的 U 型开关上，磁条贴在对应位置。

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。
- 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。

### 3.4 1 楼校准传感器安装示意图：



安装时首先将电梯停在1楼平层位置,1层校准传感器固定在电梯导靴侧面且头部正对导轨,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 磁条及1层校准传感器固定完毕后检查管理机上的校准1指示灯是否正常(电梯1层平层时红灯亮,非1层平层时红灯灭。)
- ③ 楼层传感器感应距离3--6CM。

### 3.5 开门到位检测传感器安装示意图:



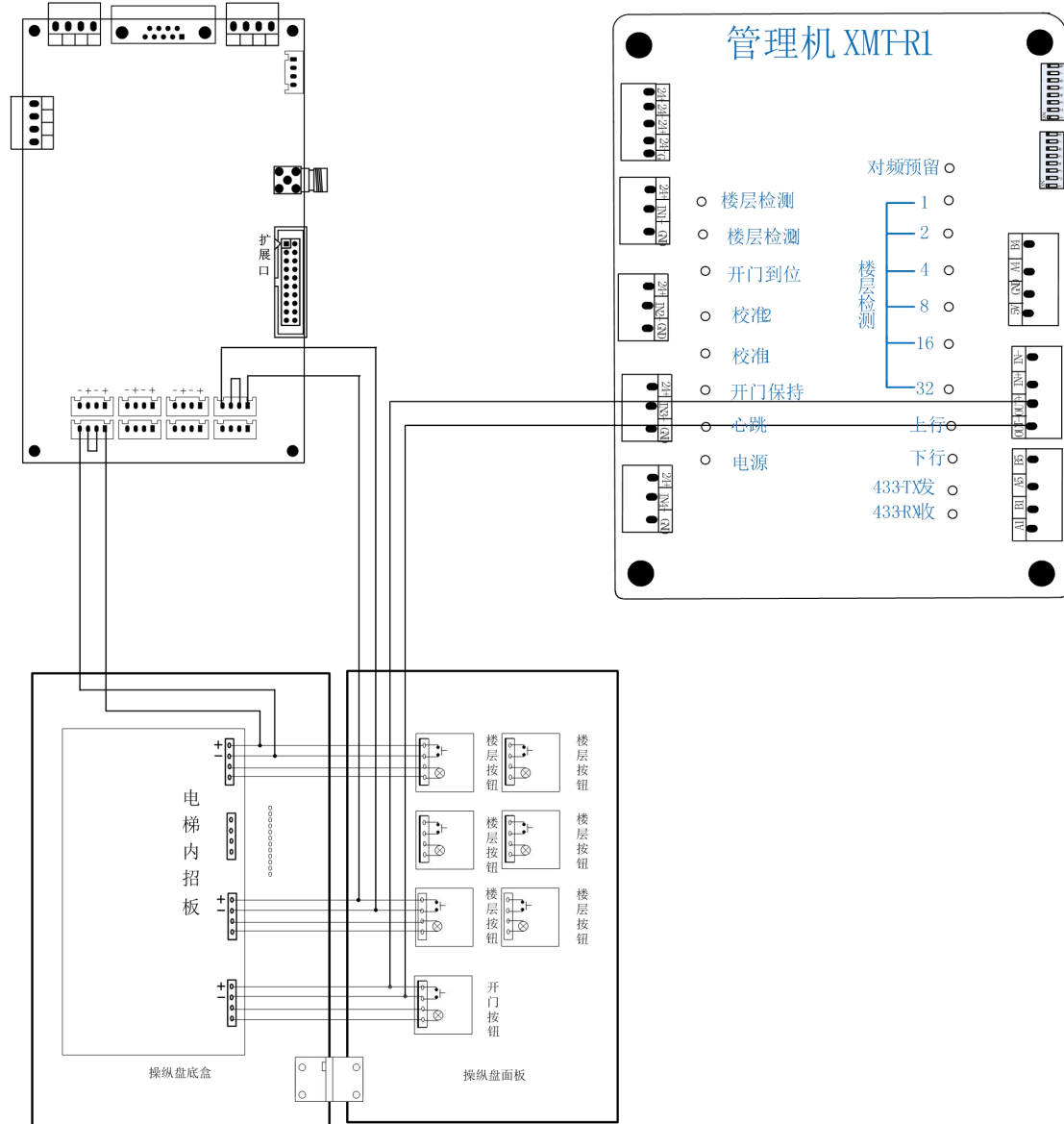
在电梯轿门门头移动部件上选择可以固定磁扣的位置将感应磁扣固定好,将轿门完全打开,在感应磁扣对应的门头底板位置将开门到位感应器固定好。

# 机器人自动乘梯系统调试指导书（000288）

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 打开轿厢操纵盘，从轿顶将楼层按钮控制线和开门按钮控制线穿入操纵盘内，按照接线图依次连接线路。



## 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指示灯和上下行状态指示灯是否与电梯状态一致。

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指示灯与电梯实际楼层一致，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。