



# WISH 6000 旁路变频 参数设置表

Authorization Date: 28-Jun-2009

Document Revision :

Date	Revision	Author	Comment
28-Jun-2009	1.0	Xiaochun. Lu	new document for all previous versions
23-Aug-2012	2.0	Xiaochun. Lu	Modifications to accord with GB 16899-2011

本著作和资料的内容（总称为著作）是远志科技的财产。未经苏州远志科技有限公司允许不得由其他人全部或部分复制、发表。

非出版著作—copyright ©远志科技 www.wishtec.com

**参数推荐设置表**
**WISH TECHNOLOGY**
**WISH TECHNOLOGY**
**一、一体化控制器参数推荐设置:**

功能码	名称	设定值	备注
F0-01	扶梯驱动方式	1	1: 旁路变频驱动 3: Y-Δ 直接启动
F1-01	额定功率	*	按电机铭牌设置
F1-02	额定电压	*	按电机铭牌设置
F1-03	额定电流	*	按电机铭牌设置
F1-04	额定频率	*	按电机铭牌设置
F1-05	额定转速	*	按电机铭牌设置
F4-01	X 01 端子选择	26	检修信号常闭输入 (常开时设为 2)
F4-04	X 04 端子选择	30	触点粘连信号常闭输入 (常开时设为 6)
F4-06	X 06 端子选择	0	无此功能设为 0
F4-07	X 07 端子选择	0	无此功能设为 0
F4-08	X 08 端子选择	32	机械抱闸检测常闭输入 (常开时设为 8)
F4-13	X 13 端子选择	18	驱动方式选择常开输入
F4-17	DI 3 端子选择	10	上光电常开输入 (常闭时设为 34)
F4-18	DI 4 端子选择	11	下光电常开输入 (常闭时设为 35)
F4-25	初次运行时间倍数	3	第一次从高速运行转换到低速运行的时间, 该时间为 (FB-09*F4-25) 调试时设置为 1, 调试结束后改为 3
F4-27	扶梯辅助功能选择	21	1、扶梯切换自学习方式, 设置为 21 2、有 A/B 相测速, 设置为 149
F6-02	跟踪频率	50Hz	如快车转慢车时, 出现停止或跟踪不上时, 设置为 15Hz
F6-03	快车 1 运行频率	50Hz	
F6-05	慢车运行频率	12Hz	根据实际需要调整
F6-07	加速时间	5.0s	由零速开始加速运行至最大频率所需要时间
F6-08	减速时间	20.0s	由最大频率运行开始减速至零速所需要时间

本著作和资料的内容 (总称为著作) 是远志科技的财产。未经苏州远志科技有限公司允许不得由其他人全部或部分复制、发表。

非出版著作—copyright ©远志科技 www.wishtec.com

**WISH TECHNOLOGY**
**WISH TECHNOLOGY**

**参数推荐设置表**
**WISH TECHNOLOGY**
**WISH TECHNOLOGY**

功能码	名称	设定值	备注
F9-07	瞬停不停功能	0	当扶梯为快-慢-停循环、快-停循环运行时, 此参数需设置为 1
FB-00	测速检测延时	0.0s	不监控测速脉冲信号设为 0
FB-08	启动蜂鸣保持时间	3s	根据实际需要设定
FB-09	快车运行保持时间	35s	根据实际需要设定
FB-11	反向进入运行时间	15s	根据实际需要设定
FB-16	节能方式选择	2	1: 快停循环 2: 快慢循环 3: 快慢停循环
FP-01	参数更新	0	0: 无 1: 恢复出厂参数

**举例: 扶梯自动切换说明**

功能码	名称	设定值	备注
F4-27	扶梯辅助功能选择	21	扶梯切换自学习方式
F6-00	变频到工频切换时间	500ms	
FC-08	自学习结果	0	自学习开始前, 需设置为 0
FC-09	上行切换时间补偿	80ms	上行抖动调整, 每次可以加减 30, 在抖动减轻之后, 适当减小调节的幅度, 比如 10。
FC-10	下行切换时间补偿	80ms	上行抖动调整, 每次可以加减 30, 在抖动减轻之后, 适当减小调节的幅度, 比如 10。

自学习过程操作方法:

第一步: 将FC-08 设置成零;

第二步: 启动扶梯上行, 扶梯切换到三角运行状态后停机;

第三步: 再启动扶梯下行, 扶梯切换到三角运行状态后停机;

 第四步: 切换完成后, 若FC-08 的**任何一位是0, 则学习不成功**, 重复步骤一到四;

第五步: 如果多次学习的结果都是不合理的数, 需要检查同步卡的接线是否正确、牢靠。还可以改变一下同步卡U、V 端在运行接触器后端(与电机相连的一侧)的连接位置, 再重新学习。

本著作和资料的内容(总称为著作)是远志科技的财产。未经苏州远志科技有限公司允许不得由其他人全部或部分复制、发表。

非出版著作—copyright ©远志科技 www.wishtec.com

**WISH TECHNOLOGY**
**WISH TECHNOLOGY**

**参数推荐设置表**
**WISH TECHNOLOGY**
**WISH TECHNOLOGY**
**二、PESSRAE 功能参数**
**PESSRAE需要设置的参数:**

功能码	名称	设定值	备注
F0-00	系统类型	*	0: 自动扶梯 1: 自动人行道
F0-01	名义速度	*	根据实际设定
F0-02	牵引链轮半径	*	根据实际设定
F0-03	牵引链轮每转脉冲数	*	根据实际设定
F0-04	最大制停距离	*	根据国标自行设定
F0-05	名义速度下扶手脉冲间隔时间	*	通过 F1 组计算值修改
F0-06	梯级信号间 A 或 B 脉冲数上限	*	通过 F1 组计算值修改
F0-07	梯级信号间 A 或 B 脉冲数下限	*	通过 F1 组计算值修改
F0-08	辅助功能选择	*	<b>bit0:</b> 0: 附加制动时不可启动; 1: 附加制动时只能上行启动 <b>bit1:</b> 0: 有附加制动器; 1: 无附加制动器 <b>bit2:</b> 0: 检修时不检测梯级缺失; 1: 检修时检测梯级缺失 <b>bit3:</b> 0: 检修时不检测扶手欠速; 1: 检修时检测扶手欠速 <b>bit4:</b> 0: 检修时不检测抱闸; 1: 检修时检测抱闸

**参数推荐设置表**
**WISH TECHNOLOGY**
**WISH TECHNOLOGY**

以下为状态参数查看，不需要修改

功能码	名称	设定值	备注
F1-00	A 相梯速		根据 A、B 传感器检测到的实际梯速。
F1-01	B 相梯速		
F1-02	梯速 A 相信号脉冲数/周期		若名义速度下每秒 A、B 信号脉冲数量大于等于 30，这两个参数显示的是实际检测到的每秒钟 A、B 信号数量。若小于 30，则以三位小数显示 A、B 信号的周期，单位为秒。
F1-03	梯速 B 相信号脉冲数/周期		
F1-04	当前运行方向		
F1-05	停车后溜车距离		停车后检测到的制动距离
F1-06	左扶手脉冲间隔		实际检测到的左右扶手信号周期（检修运行时无显示）。
F1-07	右扶手脉冲间隔		
F1-08	上梯级信号间 A 脉冲个数		实际检测到的梯级信号间 AB 信号的数量（检修运行时无显示）。
F1-09	上梯级信号间 B 脉冲个数		
F1-10	下梯级信号间 A 脉冲个数		
F1-11	下梯级信号间 B 脉冲个数		
F1-12	输入输出端子状态查看		
F1-13	输入输出功能状态查看		
F1-14	名义速度下的每秒脉冲数		根据 F0 组参数，计算出的名义速度下，每秒钟的 A 或 B 脉冲数。
F1-15	制停距离 1.2 倍脉冲数		根据 F0 组参数，计算出的制停距离的 1.2 倍所对应的 A 或 B 脉冲数。
F1-16	两个相邻梯级信号间脉冲数		根据 F0 组参数，且以扶梯梯级为 40cm，计算出的梯级间 A 或 B 脉冲数



## 参数推荐设置表

WISH TECHNOLOGY

WISH TECHNOLOGY

以下为故障状态参数查看，不需要修改

功能码	名称	设定值	备注
F2-00	第一次故障代码		
F2-01	第一次故障子码		
F2-02	第二次故障代码		
F2-03	第二次故障子码		
F2-04	第三次故障代码		
F2-05	第三次故障子码		
F2-06	第四次故障代码		
F2-07	第四次故障子码		
F2-08	最近一次故障代码		
F2-09	最近一次故障子码		
F2-10	最近一次故障时名义速度		
F2-11	最近一次故障时牵引链轮半径		
F2-12	最近一次故障时牵引链轮每转脉冲数		
F2-13	最近一次故障时最大制停距离		
F2-14	最近一次故障时名义速度下扶手脉冲间隔时间		
F2-15	最近一次故障时梯级信号间 A 或 B 脉冲数上限		
F2-16	最近一次故障时梯级信号间 A 或 B 脉冲数下限		
F2-17	最近一次故障时功能选择		
F2-18	最近一次故障时 PES 状态		
F2-19	最近一次故障时输入状态 1		
F2-20	最近一次故障时输入状态 2		
F2-21	最近一次故障时输出状态		
F2-22	最近一次故障时 A 相梯速		
F2-23	最近一次故障时 B 相梯速		
F2-24	最近一次故障时检测到的运行方向		
F2-25	最近一次故障时左扶手脉冲间隔		
F2-26	最近一次故障时右扶手脉冲间隔		

本著作和资料的内容（总称为著作）是远志科技的财产。未经苏州远志科技有限公司允许不得由其他人全部或部分复制、发表。

非出版著作—copyright ©远志科技 www.wishtec.com

WISH TECHNOLOGY

WISH TECHNOLOGY

**参数推荐设置表**
**WISH TECHNOLOGY**
**WISH TECHNOLOGY**
**举例:**

1、设现场使用自动扶梯，扶梯额定速度为 0.5m/s，牵引链轮半径为 0.3m，牵引轮齿数为 72；则设置部分 F0 组参数如下：

功能码	名称	参数设定范围	设定值
F0-00	系统类型	0: 自动扶梯 1: 自动人行道	0
F0-01	名义速度	0.30-0.90	0.50
F0-02	牵引链轮半径	0.30-0.90	0.30
F0-03	牵引链轮每转脉冲数	1-200	72
F0-04	最大制停距离	0.20-1.69	根据国标自行设定

2、梯级宽度一般为 0.4m，并设扶手带测速轮半径为 0.05m，且其上的感应装置只有一个。可得如下数据：

F0-05: 先计算扶手带测速轮的周长:  $0.05 \times 2 \times \pi \approx 0.314$ ,  $0.314 / F0-01 = 0.63$ ;

F0-06: 先计算牵引链轮周长:  $0.3 \times 2 \times \pi \approx 1.885$ ,  $0.4 / 1.885 \times 72 = 15.27$ 。由于 F0-06 设定的值要比计算值大一些（系统自动计算出的值将为整数 16），所以可以设 F0-06 为 18~32 区间的任意值；

F0-07: 设 0-14 间的任意值均可；

附：对于 F0-06 和 F0-07：由于自动计算出的 F0-06 值为 16，则设置 F0-06/07 时，与 16 的偏差值要尽量大一点，至少偏差出两个单位。

功能码	名称	参数设定范围	设定值
F0-05	名义速度下扶手脉冲间隔时间	0.01-5.00	0.63
F0-06	梯级信号间 A 或 B 脉冲数上限	0-	18
F0-07	梯级信号间 A 或 B 脉冲数下限	0-F0-06	14

3、如果扶梯没有附加制动器，需要设置 F0-08 为 2，

功能码	名称	参数设定范围	设定值
F0-08	辅助功能选择	0-65535: bit0: 0 附加制动时不可启动; 1 附加制动时只能上行启动 bit1: 0 有附加制动器; 1 无附加制动器 bit2: 0 检修时不检测梯级缺失; 1 检修时检测梯级缺失 bit3: 0 检修时不检测扶手欠速; 1 检修时检测扶手欠速 bit4: 0 检修时不检测抱闸; 1 检修时检测抱闸	2



**参数推荐设置表**
**WISH TECHNOLOGY**
**WISH TECHNOLOGY**
**表 1 故障说明**

代码	故障说明	注释（故障说明前的数字为故障子码）
ERR1	超速 1.2 倍	正常运行时，运行速度超出名义速度的 1.2 倍，调试时出现，请确认 F0 组参数设置是否异常。
ERR2	超速 1.4 倍	正常运行时，运行速度超出名义速度的 1.4 倍；调试时出现，请确认 F0 组参数设置是否异常。
ERR3	非操纵逆转	梯速出现非操纵逆转； 调试时出现此故障，请检查是否梯速检测信号接反（X15、X16）。
ERR4	制停超距故障	制停距离超出标准要求； 调试时出现，请确认 F0 组参数设置是否异常。
ERR5	左扶手欠速	左扶手带欠速；F0 组参数设置不当；传感器信号异常。
ERR6	右扶手欠速	右扶手带欠速；F0 组参数设置不当；传感器信号异常。
ERR7	上梯级缺失	上梯级缺失；检查 F0-06 值是否小于实际值；
ERR8	下梯级缺失	下梯级缺失；检查 F0-06 值是否小于实际值；
ERR9	工作制动器打开故障	工作制动器信号异常。
ERR10	附加制动器动作故障	1: 制动后机械开关反馈无效 2: 启动时附加制动开关有效 3: 启动时没有打开附加制动器 4: 附加制动开关有效时，上行启动运行超过 10 秒 5: 运行中附加制动器开关有效 6: 运行中附加制动器接触器断开
ERR11	楼层盖板开关故障	正常状态下盖板开关信号有效
ERR12	外部信号异常	1: 停车状态下有 AB 脉冲 2: 启动后 4 秒内无 AB 脉冲 3: 上梯级信号间 AB 信号少于 F0-07 的设定值 4: 下梯级信号间 AB 信号少于 F0-07 的设定值 5: 左扶手脉冲过快 6: 右扶手脉冲过快 7: 两路检修信号不一致
ERR13	PES 单板硬件故障	1~4: 继电器反馈错误      5: eeprom 初始化失败 6: 上电 RAM 校验错误
ERR14	eeprom 数据错误	无
ERR15	主辅数据校验异常或 mcu 通讯异常	1~15: 数据校验错误 101~103: 通讯错误 104: 上电主辅通讯失败
ERR16	参数异常	101: 最大制停距离 1.2 倍脉冲数计算错误 102: 梯级间 AB 脉冲数计算错误 103: 每秒脉冲数计算错误

本著作和资料的内容（总称为著作）是远志科技的财产。未经苏州远志科技有限公司允许不得由其他人全部或部分复制、发表。

非出版著作—copyright ©远志科技      www.wishtec.com

**WISH TECHNOLOGY**
**WISH TECHNOLOGY**