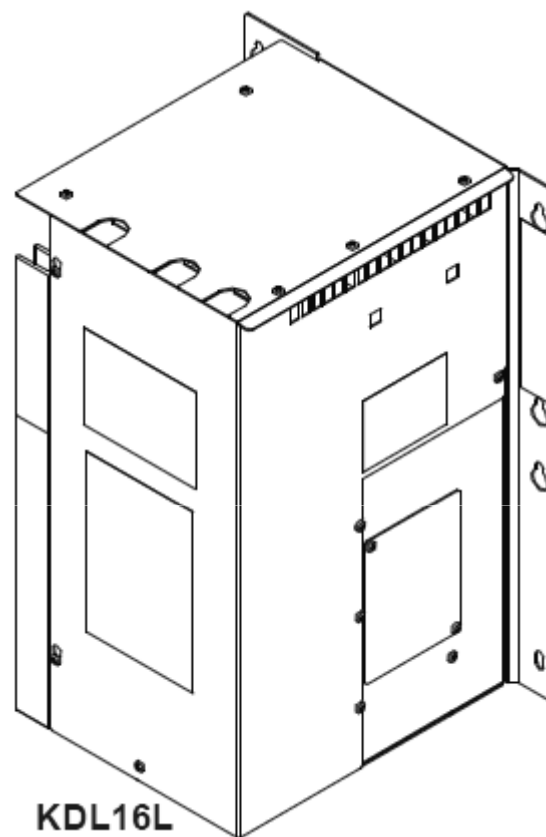


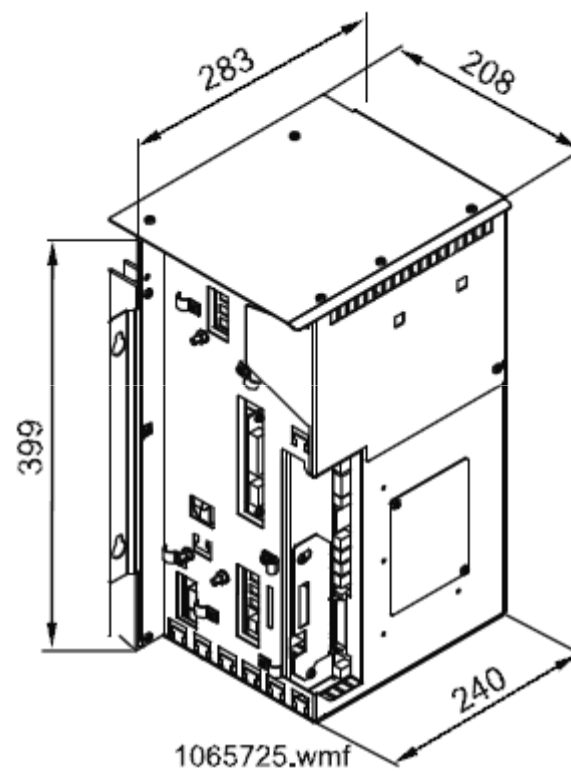
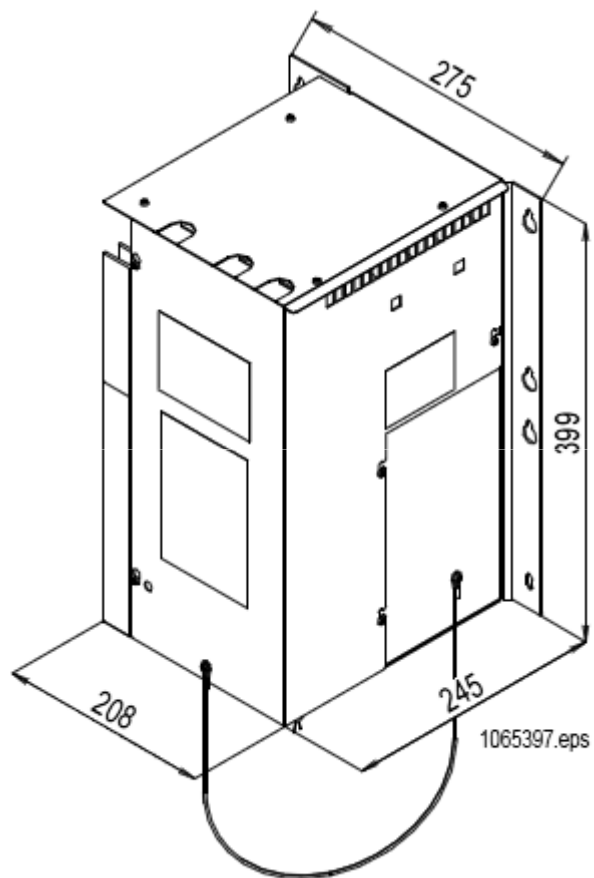
KDL16 L 维修培训

KDL16 L介绍

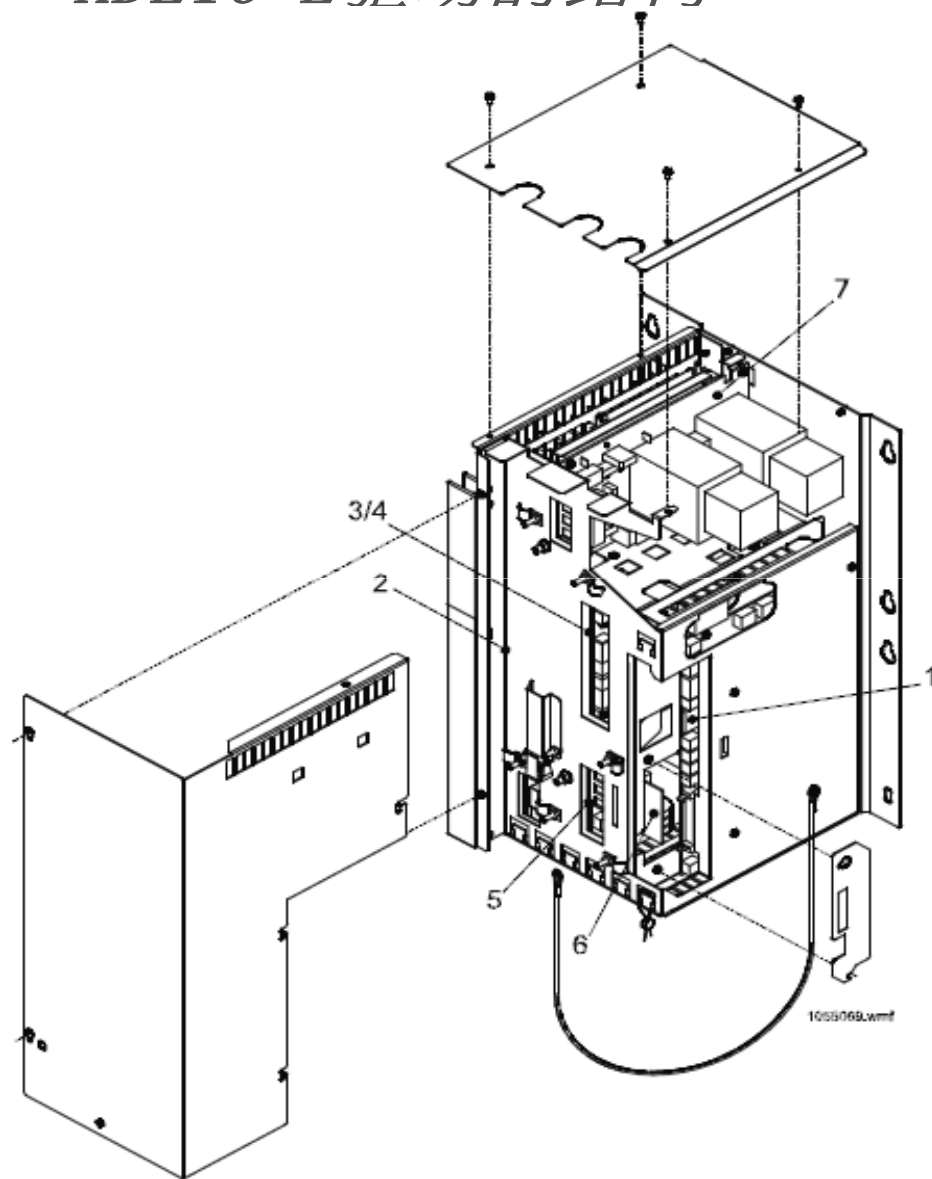


培训资料，仅供参考

KDL16 L驱动的结构



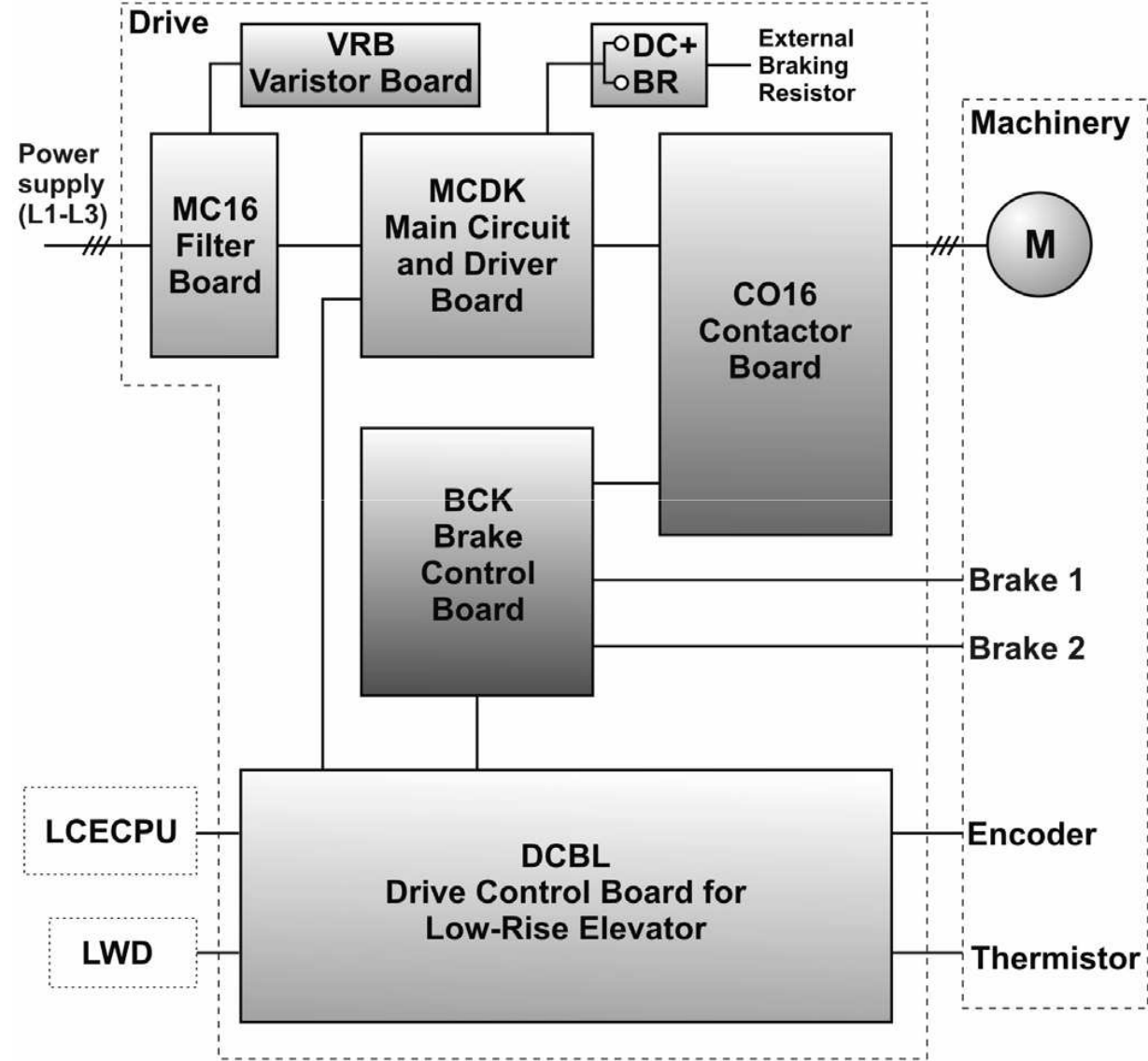
KDL16 L驱动的结构



序号	名称	描述
1	DCBL板	驱动控制板
2	MCDK板	主回路驱动板
3	BCK板	抱闸控制板
4	BCL板	抱闸控制板
5	MC16板	滤波板
6	VRB	压敏电阻板
7	C016板	接触器板

培训资料，仅供参考

KDL16 L驱动的结构



序号	名称	描述
1	DCBL板	驱动控制板
2	MCDK板	主回路驱动板
3	BCK板	抱闸控制板
4	BCL板	抱闸控制板
5	MC16板	滤波板
6	VRB	压敏电阻板
7	C016板	接触器板
8	DC+ BR	外部制动电阻
9	M	马达

KDL16 L驱动的结构

DCBL (drive control board for low-rise elevator)

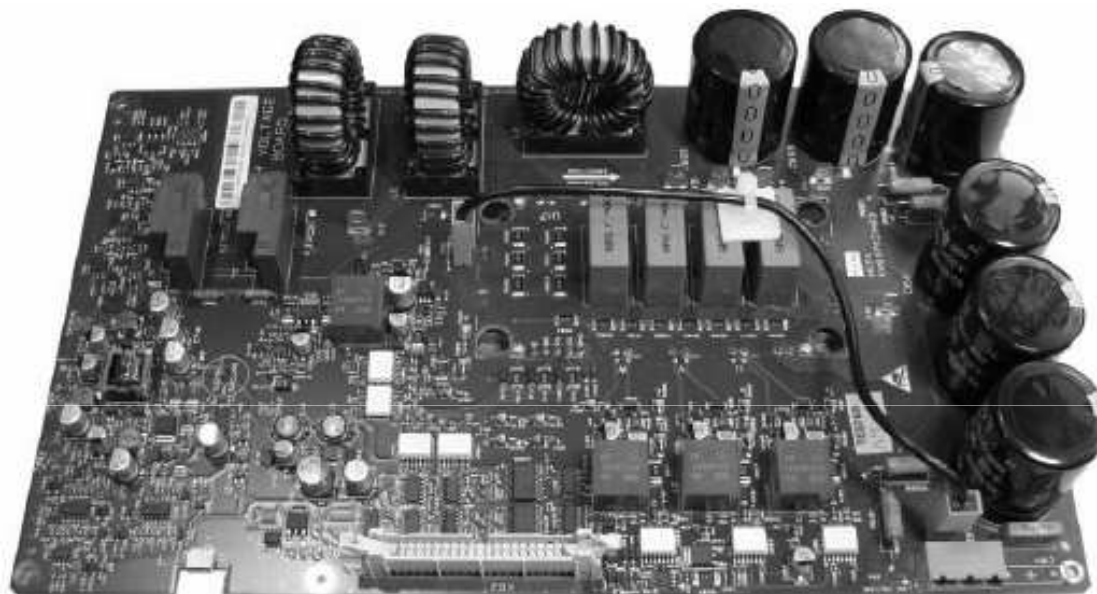


KDL16 L有一个驱动控制板DCBL既385: A1, 它可以处理LCE和即将到来的KCE系统的连接。

KDL16 L驱动的结构



MCDK (main circuit and driver board)

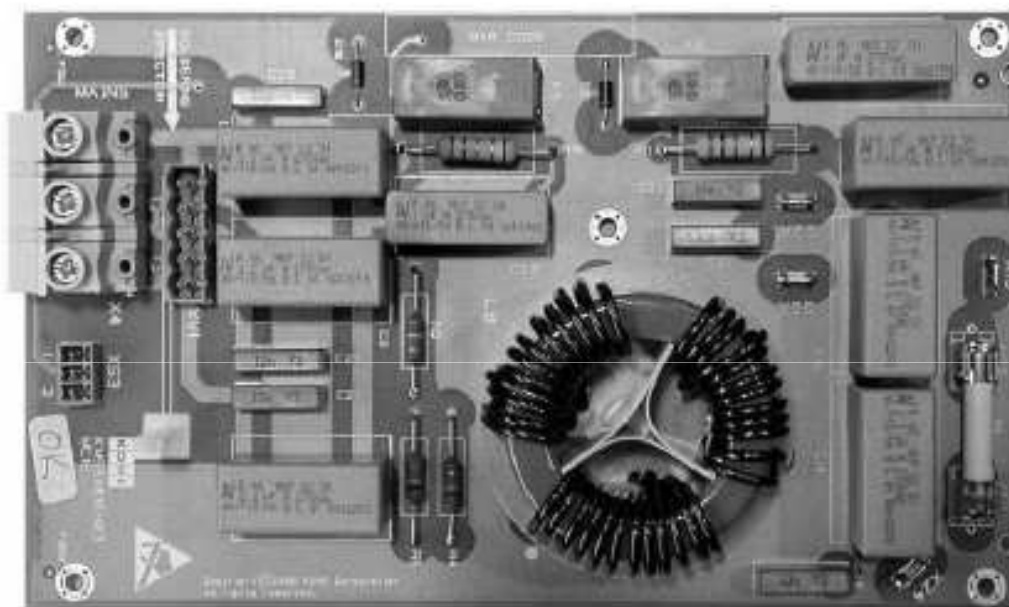


MCDK板相当于385: A2。

KDL16 L驱动的结构



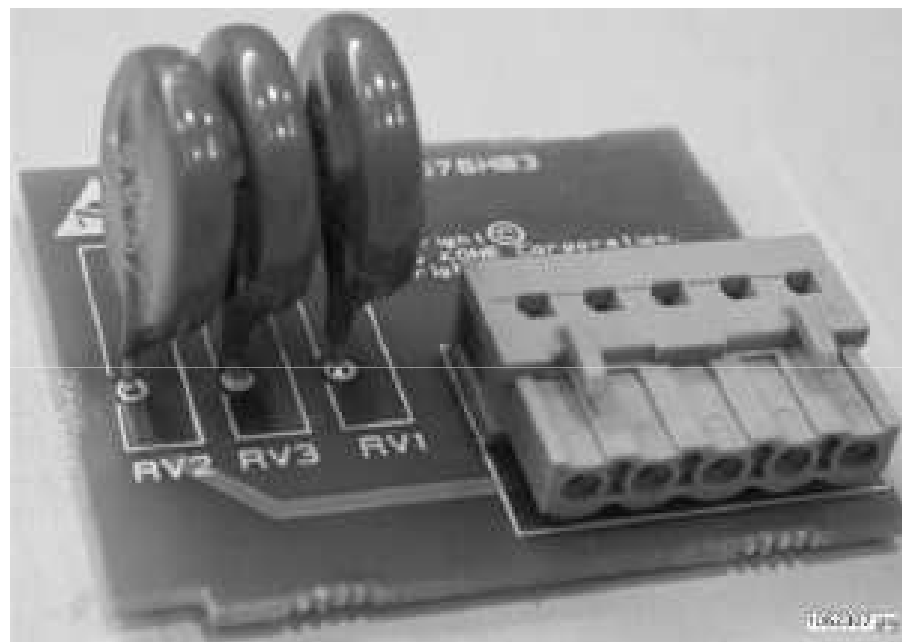
MC16 (filter board)



MC16滤波板可以隔离输入电源的EMC噪声，防止不必要的干扰。MC16也有过电流功能，可以保护直流母线充电电路。

KDL16 L驱动的结构

VRB (varistor board)



VRB可以消除峰间的电压，防止瞬态电压过高保护驱动元件。VRB板固定在MC16板上。

KDL16 L驱动的结构

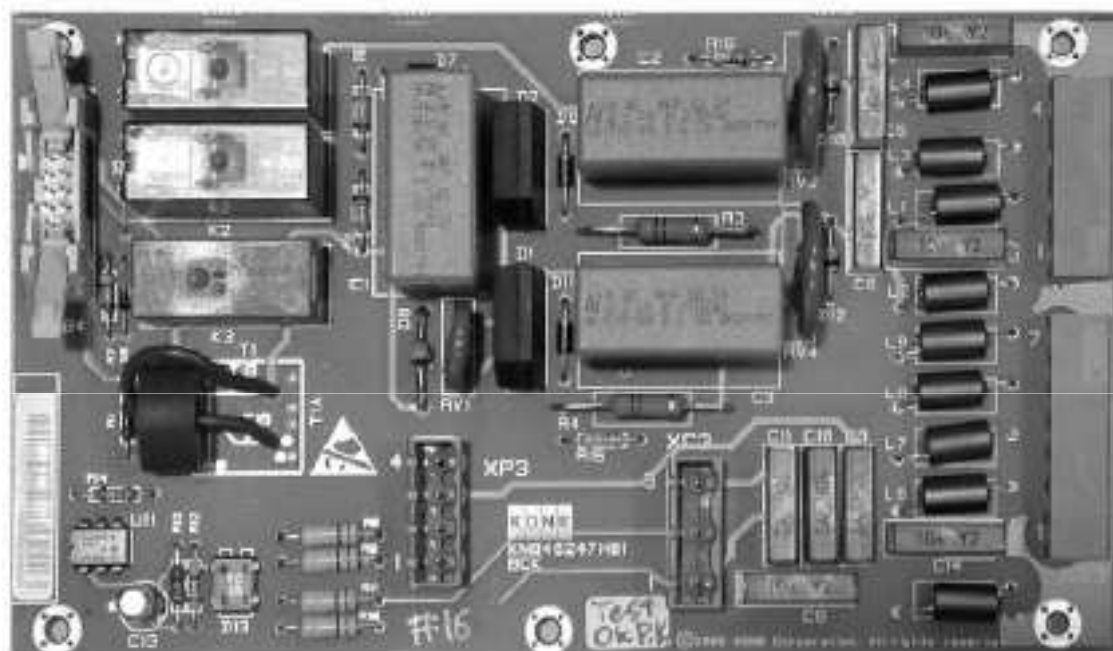
C016 (contactor board)



KDL16 L的主接触器位于C016板子上 (201:1; 204; 201:2)

KDL16 L驱动的结构

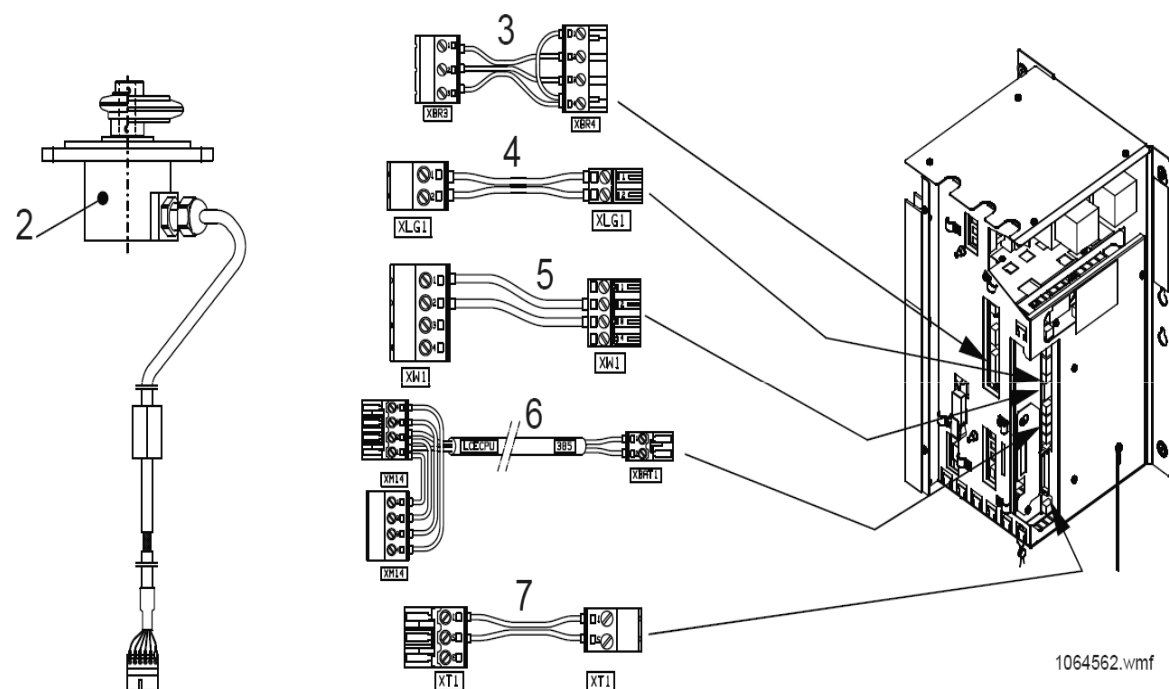
BCK (brake control board)



BCK制动控制电路板可以分别打开两个抱闸制动器，

培训资料，仅供参考

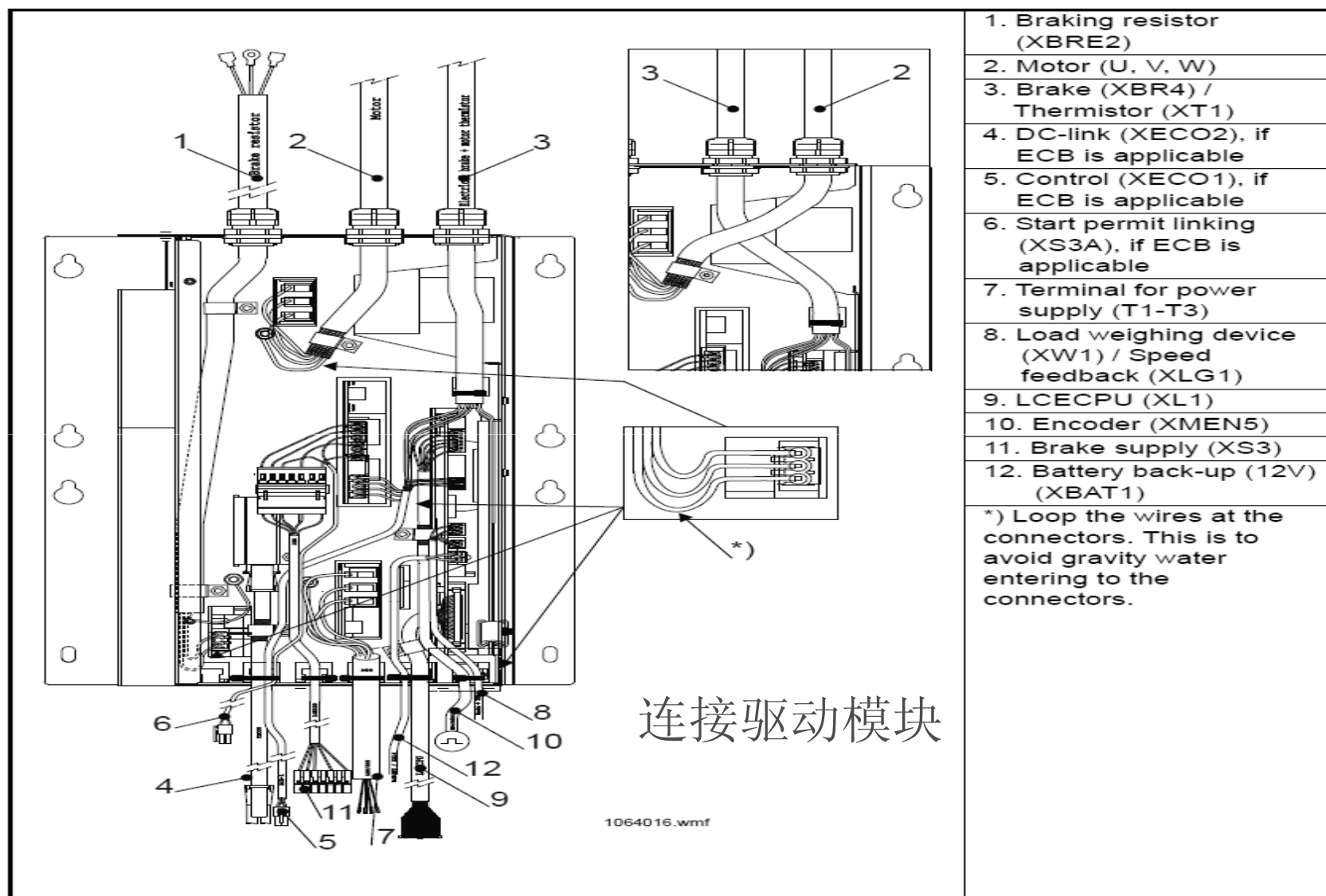
KDL16L 更换套装 KM953503Gxxx



序号	注释
2	MX-Encoder 编码器用来替换测速发电机
3	BCK制动适配电缆
4	不适用
5	LWD接口适配电缆
6	备用电池电缆
7	热敏适配器电缆

KDL16 L套装可以用来替换V3F16L

KDL16L 更换套装 KM953503G_{xxx}

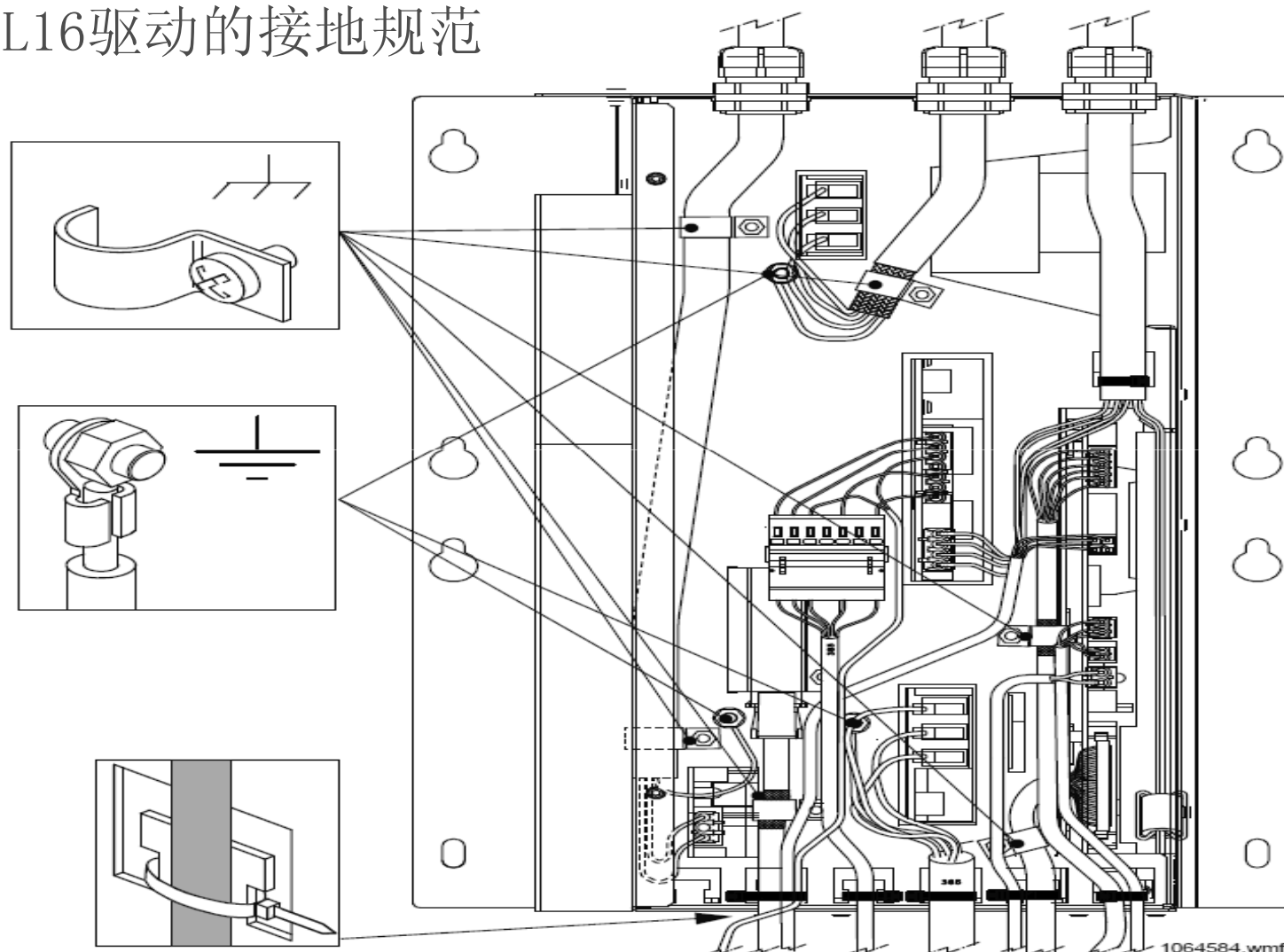


培训资料，仅供参考

KDL16L 更换套装 KM953503G_{XXX}



KDL16驱动的接地规范



培训资料，仅供参考

KDL16L 更换套装 KM953503G_{XXX}



机械操作

简介

当更换驱动模块时，同时将测速计更换为编码器。如果设备配有MX制动器减振电路或 MX 电气制动减噪模块，则应切断电缆使其无法工作。但还要保留恢复使用V3F16L驱动模块的选择余地，以完成试更换。因此，不要拿掉轴上的电缆。将转速计放在设备附近的一个安全位置。

记录 V3F16L 驱动模块的参数




在关闭驱动模块的电源之前先将下列V3F16驱动器参数抄录下来。

当您以后调试新的驱动模块时会需要这些信息。

Reference list for parameter numbers of the replaced drive module	V3F16	KDL16	Value
Machine parameters	6_1	6_60	
Nominal speed of the elevator (determines also acceleration and jerk)	6_2	6_3	
Elevator load	6_3	6_4	
Roping	6_4	6_7	
Acceleration (manually changeable, determines also jerk)	6_20	6_2	

KDL16L 更换套装 KM953503G_{XXX}



Step	Action	Illustration/Note
1	Open the tachometer fixing screws (4 pcs.). Remove installation cover, if applicable. It is not needed in encoder assembly.	Do not remove the tachometer cable, because encoder cable will be mounted on it.  
2	Fit the encoder carefully to the machine. Install the fixing screws (4 pcs.). 将马达的测速计更换为编码器	
3	Route the encoder cable to the drive module. Fix the encoder cable to the tachometer cable by using cable ties.	NOTICE: Do not shorten the encoder cable.

KDL16L 更换套装 KM953503G_{XXX}



设定驱动参数

必须始终按照下表中的所有步骤执行。

Step	Action	Illustration/Note
1	Check that Document identification (6_0) parameter matches the ID on parameter list 972483D01.	
Set the elevator dependent parameters:		
2	Parameter lock (6_95) parameter to 0.	
3	Default parameters (6_98) parameter to 1.	Wait at least for 10 seconds.
4	Motor type (6_60) parameter Refer to section 5.1. See also table below.	Setting Motor type (6_60) parameter turns parameters 6_4, 6_6, 6_7, 6_10, 6_11, 6_25, 6_30, 6_61, 6_64, 6_65, 6_67, 6_80..84, 6_86, 6_87 value to default settings for that type of motor.
5	Acceleration (6_2) parameter	Refer to section 5.1.
6	Nominal speed (6_3) parameter	
7	Elevator load (6_4) parameter	
8	Roping (6_7) parameter	
9	Save (6_99) parameter to 1.	Value is returned automatically to 0.
10	Switch the power OFF. Wait at least for 15 seconds.	This actions ensures that parameters are stored correctly.
11	Switch the power ON.	Ensure that the RDF is switched ON.
12	Check that the Motor type (6_60) parameter is set to the correct value.	

培训资料，仅供参考

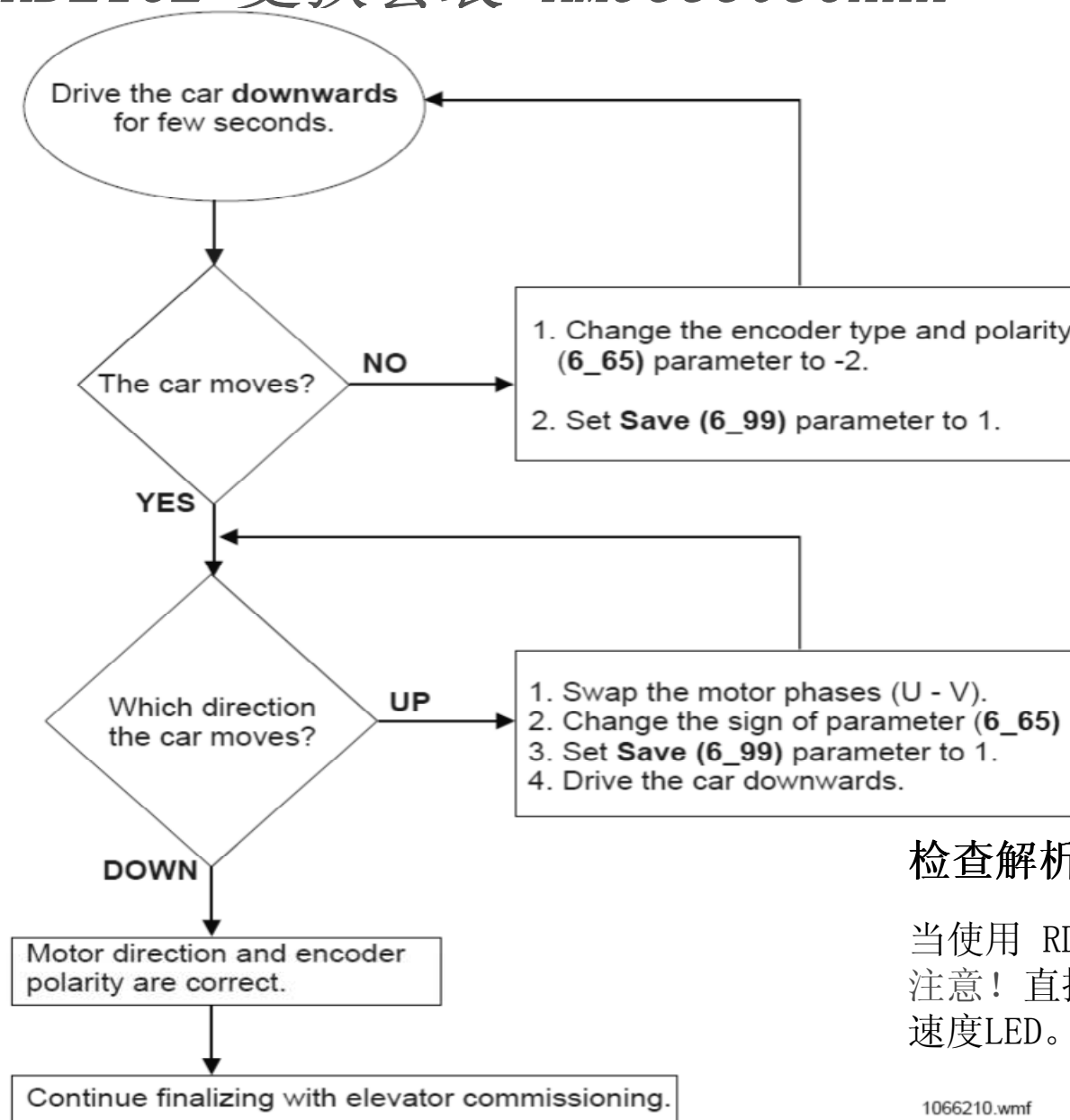
KDL16L 更换套装 KM953503G_{XXX}



6-60的马达类型根据下表设定

Value	Type	6_6	6_64	6_80	6_81	6_82	6_83	6_84	6_86	6_87
KONE MonoSpace [®] elevators:										
5.20	MX05/10	340	14452	208	9.0	13.1	112.3	2.8	3.50	8.8
5.22	MX05/16	340	14452	210	14.0	21.0	179.8	4.5	1.45	5.6
6.20	MX06/05, MX06/10	400	17067	208	11.2	12.7	96.0	3.7	2.47	6.8
6.21	MX06/16	400	17067	226	16.5	20.4	153.0	5.9	1.17	5.0
10.20	MX10/05, MX10/10	480	19819	217	16.5	13.3	79.6	5.7	1.55	4.9
KONE ReGenerate [™] elevators:										
6.20	MX06/05, MX06/10	400	17067	208	11.2	12.7	96.0	3.7	2.47	6.8
6.21	MX06/16	400	17067	226	16.5	20.4	153.0	5.9	1.17	5.0
10.20	MX10/05, MX10/10	480	19819	217	16.5	13.3	79.6	5.7	1.55	4.9
10.28	MX10/08	480	19819	139	12.9	6.6	39.8	2.9	2.00	3.1

KDL16L 更换套装 KM953503G_{XXX}



检查解析器和编码器的极性

当使用 RDF 驱动轿厢时轿顶不得有人。
注意！直接检查轿厢的运行，不要看LOP-CP的速度LED。

KDL16L 更换套装 KM953503Gxxx



如果使用的是绳头称重（LWD）慢车正常后使用菜单5-1检查称重是否正常，如果没有动过LOP板时一般情况下无需做称重。

KDL16L 更换套装 KM953503Gxxx



如果使用的是LWI轿底称重时，必须重新磅机。方法如下：

步骤	操作	在LCECPU (375) 显示屏上
1. 重新设定LWD设置。		
	选择LWD setup (6_74) 参数。	0 闪烁。
	由0变为-1 (减1)。	-1 闪烁。
	按ACCEPT按钮。	6_74_0, 所有的数字开始闪烁。
	按MENU按钮。	6 74
2. 空载(请确认轿厢装修情况决定此步骤工作并对感应器间隙再次作了检查):		
	选择LWD setup (6_74) 参数。	0闪烁。
	按ACCEPT按钮。	6_74_0, 所有的数字开始闪烁。
	按MENU按钮。	6 74
3. 半载:		
	在轿厢内加载额定负载40%至60%的载荷。	6_74
	选择LWD setup (6_74) 参数:	0闪烁
	按额定负载的百分率给出加载值(并非实际载荷)	加载值闪烁
	按ACCEPT按钮。	6_74_0, 所有的数字开始闪烁。
	按MENU按钮。	6 74
	退出菜单6, 读取5_1参数, 检查记录值是否正确。	
	检查并确认当负载变化时, 5-1显示信息随之改变。	
	将Save (6_99) 参数设定为1储存。	

培训资料，仅供参考

井道设置

- 1 确保电梯处于 RDF 模式。
- 2 仅在底层之下驱动轿厢。
- 3 检查并确认LED 61:U, 77:N 和 77:S显亮。LED 61:N 不得显亮。LED 30和/或B30 必须显亮。
- 4将Shaft setup (5_2) 参数设定为1。
- 5 将电梯切换为正常模式, 电梯将自动启动上行设定驱动。
- 6 观察LCECPU (375) 的楼层号。 若电梯停在顶层, 轿厢再平层并且LCECPU (375) 显示顶层的楼层号, 则电梯已为正常驱动准备就序。
- 7 若井道设置后显示驱动代码118和相关子代码, 参见KDL16诊断代码972485D01进行检查。

谢谢大家！

