

## 通力角度补偿方法：V3F25

步骤	操 作	备 注
1	如果钢丝绳未安装，或电梯近似平衡，这时不需要设置 LWD，否则需要设置 LWD。	如果钢丝绳已安装，电梯平衡必须在 30%-70%之间。软件基于 LWD 比设置缺省值是 50%。
2	启动菜单 6_70 中的 <b>旋转编码器自动检测</b> 功能。	启动后运行中蜂鸣器开始发出哔声 [****_ ]，这里_ 是 1 秒延时。
3	朝 <b>重载方向</b> 驱动轿厢(如果无钢丝绳， <b>向上方向</b> )直到马达停止运行。	<b>仔细听哔声：</b>
	成功的情况是曳引轮转 1.4 转。	[****_ ]=重载方向运行请求。
	如果试了四次没有成功，改变马达旋转方向： -关断电源，等 5 分钟后 -调换马达进线中的 <b>2 相线</b> (U 和 V)。	[ _***_ ]=没找到相角。
4	重载方向运行成功后，驱动轿厢向 <b>轻载方向</b> （如果无钢丝绳， <b>向下方向</b> ）直到马达停止运行。	[**_ ]=轻载方向运行。
5	重复 <b>重载</b> 方向运行。	[****_ ]=重载方向运行。
6	重复 <b>轻载</b> 方向运行。	[**_ ]=轻载方向运行。
7	调整过程中注意听代表检测出故障的 <b>蜂鸣</b> 。	[ _**_ ]=故障 如果出现故障，关断电源再合上。 故障的可能原因是 LWD 设置错误。

以上先轻重载均可。

## KDL32:角度设定

步骤	操作	注释
1	保证 <b>Torque angle offset</b> (6-62) 参数为 0。	在旋转变压器角度自检前，力矩角度补偿必须为 0。
2	将 <b>Drive commissioning</b> (6_70) 参数设定为 1。	
3	选择 <b>RealTimeDisplay monitor selection</b> (6_75) 参数为 134 (旋转变压器角度) 激活 RealTime 显示。 显示应为 0。	
4	注意！在本步过程中机器会发出很大的噪声。 长按 RDF RB 和 UP 按钮或 DOWN 按钮，直至 RealTime 显示值变为旋转变压器角度的新值。(值会在显示屏上短时显示)。	正常功能 • 主接触器通电 • 电动机发出噪音数秒 • 主接触器断电 曳引轮不旋转。
5	使用 RDF 来双向驱动轿厢，以确保发挥其功能。 如果轿厢不驱动： 关闭电源。 至少等待 15 秒。 交换驱动板内的电动机电源线的终端 U 和 V 。 关闭柜盖，重复本节所述操作步骤。	