

YS-100 简易调试手册

适配易升 KS/MS 门机

注意事项：

1:门机出厂前，厂家已经设置好控制器内部参数，一般情况下用户无需修改，现场可以直接使用，需要适当修改门机运行曲线的，请参考曲线表直接修改相关参数。

2:门机控制器默认为端子控制模式 F002=1,需要更改为手动模式的，可以先按下 STOP 键撤消外部命令，再设定 F002=2，手动模式下，可以通过长按操作面板上的 OPEN/CLOSE 键执行开关门。

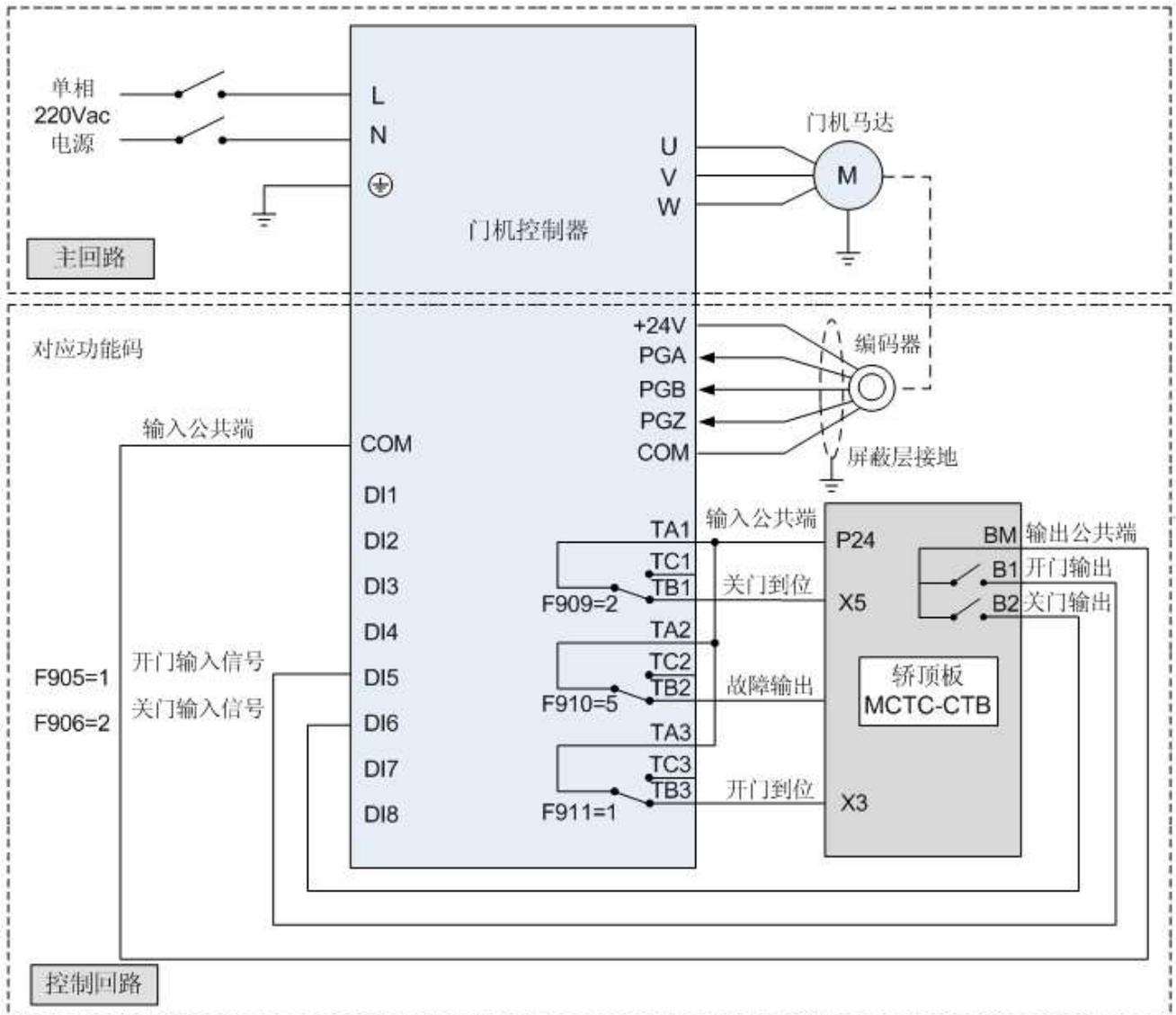
公司网址：www.eshine.com.cn

客服热线：400 626 0019

0512-82079579

0512-82079809

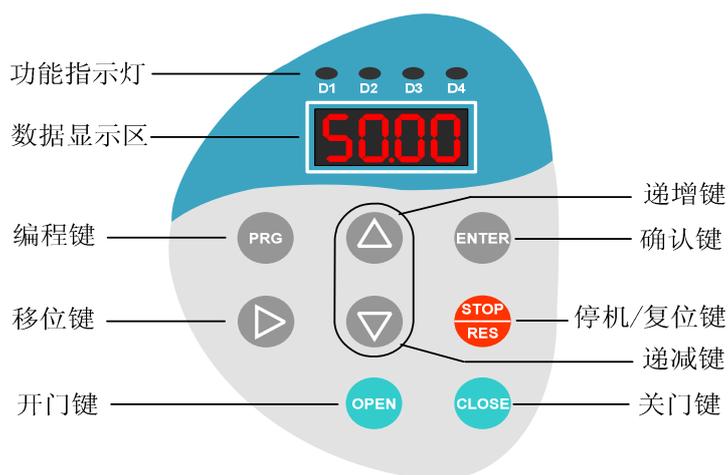
一：控制器的外围接线



距离控制方式接线图

二：操作与显示界面

用户通过操作面板可以对YS-100系列门机控制器进行功能参数修改、工作状态监控和操作面板运行时的控制(启动和停车)等操作。



操作面板界面

2.1 操作面板键盘按钮说明

| 按键 | 名称 | 功能 |
|----|-------|---|
| | 编程键 | 一级菜单的进入和退出。 |
| | 确认键 | 逐级进入菜单画面、设定参数确认。 |
| | 停止/复位 | 运行状态时，按此键可停止运行；故障报警状态时，可用来复位操作。 |
| | 移位键 | 在停机状态和运行状态时，可以循环选择LED的显示参数；在修改参数时，可以选择参数的修改位。 |
| | 递增键 | 数据或功能码的递增。 |
| | 递减键 | 数据或功能码的递减。 |
| | 开门键 | 在面板操作方式下，用于开门操作。 |
| | 关门键 | 在面板操作方式下，用于关门操作。 |

三：调试步骤

注意：如果您购买的是整套门机，一般情况下，厂家已经调试好相关参数，您可以直接使用，如需要优化曲线参数，可以根据曲线表直接修改相关参数。如果由于某种原因，您更换了控制器或调乱了参数，可以按照以下操作步骤进行调试。

3.1 确定相关门机系列为苏州易升电梯部件有限公司的KS还是MS系列。

调用**KS**门机相关参数，设定FP.01=3,按下确认。

调用**MS**门机相关参数，设定FP.01=1,按下确认。

MS系列还需根据电机铭牌设定F1.03=0.55/0.90/1.10A(电机额定电流),和F1.01=70/150/250W(电机额定功率)。

3.2 AB相编码器信号检查

用手往开门方向拉动门板过程中，D2灯常亮，否则交换AB相，D3灯闪烁表示Z信号正常（D3灯一般针对KS同步电机系列有效）。

取反F215的值可以改变AB相。

3.3 电机方向检测

设定F002=0，按下OPEN,若电机往开门方向运行，则接线正确，否则更换UVW任意两相。

3.4 电机参数自调谐

KS 系列：请将门板置于近似关到位的位置，设定 F002=0：面板操作模式，选择 F116=3：按下“ENTER”键，待显示“TUNE”后，按“OPEN”键开始调谐，此过程大概需要 20S。

MS 系列：请卸下马达皮带，设定 F002=0：面板操作模式，选择 F116=2：异步电机空载调谐模式。按下“ENTER”键，待显示“TUNE”后，按“OPEN”键开始调谐，此过程大概需要 20S。

3.5 门宽自学习

套上马达皮带，设定 F002=2：手动操作模式

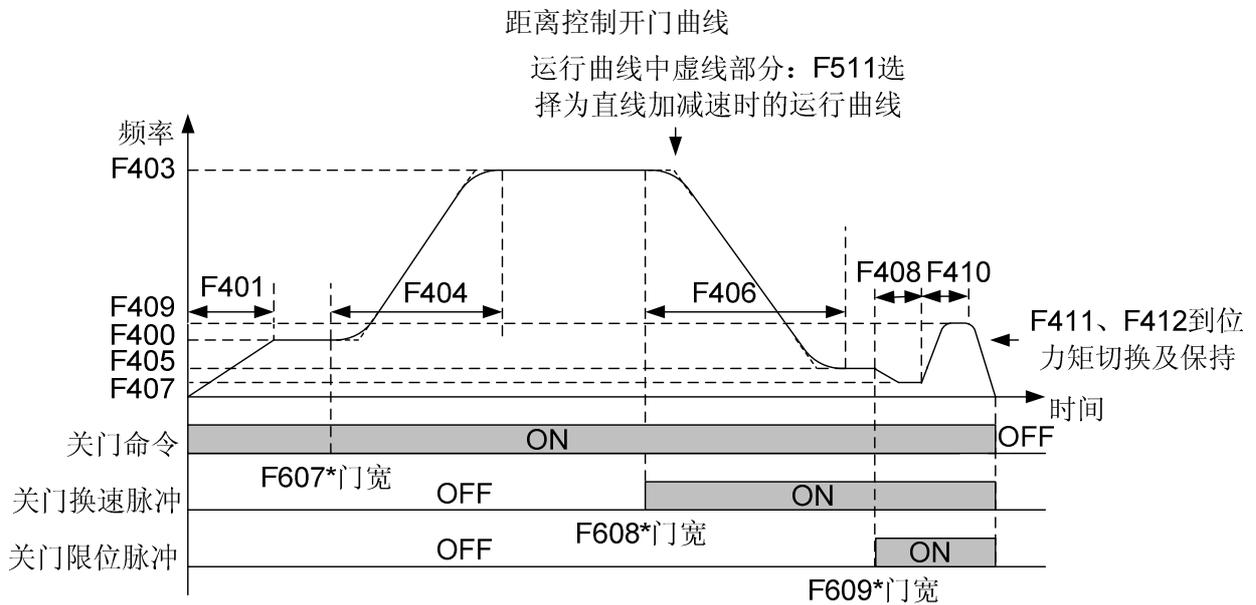
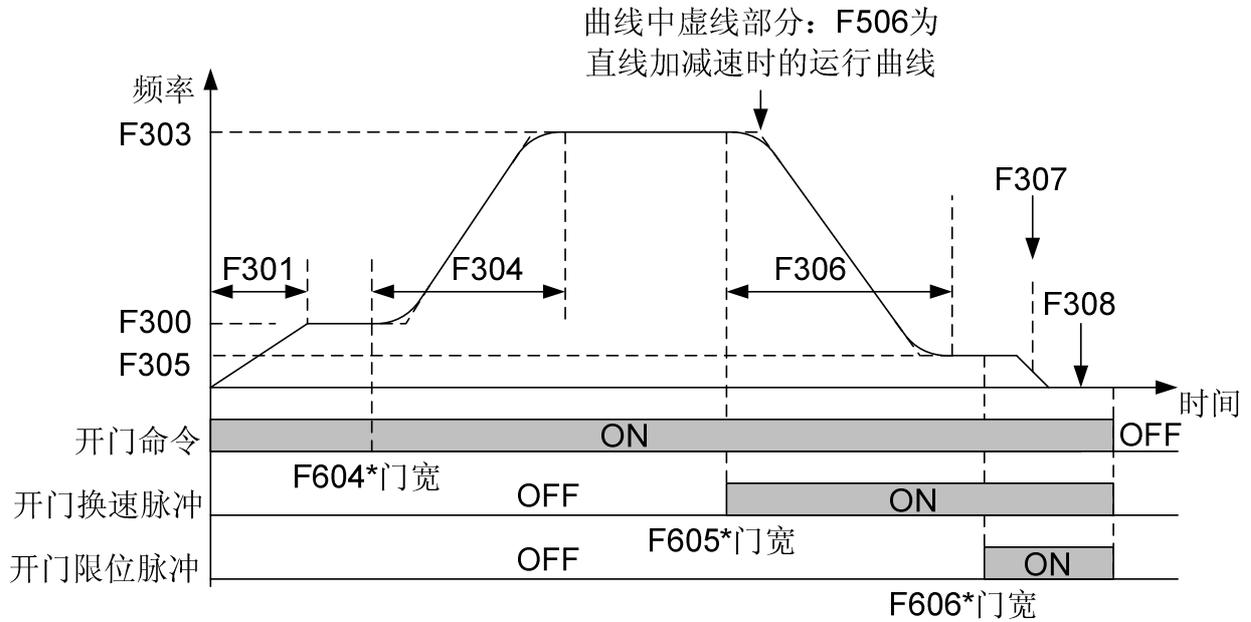
设定 F600=1：门宽测定

按“OPEN”或“CLOSE”启动自学习，经过关门到位—开门到位—关门到位，自学习结束。

可以在 F602 和 F603 中查看门宽自学习脉冲数

3.6 运行曲线调试

门宽自学习完成后，可以长按 OPEN 和 CLOSE 键进行开关门，并查看实际运行效果，可以参照曲线表调节相关参数对开关门曲线进行优化。



距离控制关门曲线

3.7 设定为端子模式，设定 F002=1，端子模式。

四：功能参数表（常用参数参考值）

| 功能码 | 名称 | 设定范围 | 最小单位 | KS参考值 | MS参考值 |
|------------|------------|--|--------|--------|----------------|
| F0组 基本功能参数 | | | | | |
| F000 | 控制方式 | 0: 磁通矢量控制 1: 闭环矢量控制 | 1 | 1 | 0 |
| F001 | 开关门方式选择 | 0: 速度控制方式 1: 距离控制方式 | 1 | 1 | 1 |
| F002 | 命令源选择 | 0: 操作面板控制模式 1: 门机端子控制模式 2: 门机手动调试模式 3: 门机自动演示模式 | 1 | 1 | 1 |
| F006 | 慢速行走速度设定 | 0.00~20.00Hz | 0.01Hz | 4.00 | 6.00 |
| F007 | 载波频率调节 | 2.0~16.0KHz | 0.1KHz | 8.0 | 8.0 |
| F1组 电机参数 | | | | | |
| F100 | 电机类型选择 | 0: 异步电机 1: 同步电机 | 1 | 1 | 0 |
| F101 | 电机额定功率 | 0~750W | 1W | 50W | 70/150/250W |
| F102 | 电机额定电压 | 0~250V | 1V | 50V | 220V |
| F103 | 电机额定电流 | 0.001A~9.900A | 0.01A | 1.1A | 0.55/0.90/1.1A |
| F104 | 电机额定频率 | 1.00Hz~99.00Hz | 0.01Hz | 24HZ | 50HZ |
| F105 | 电机额定转速 | 1~9999rpm | 1rpm | 180rpm | 900rpm |
| F114 | 同步机编码器零点位置 | 0~359.9 | 0.1 | 整定值 | 0 |
| F116 | 电机自动调谐进行 | 0: 无操作 1: 异步机带载调谐 2: 异步机空载调谐 3: 同步机空载调谐 4: 同步机带载调谐 | 1 | 3 | 2 |
| F2组 性能控制参数 | | | | | |
| F200 | 速度环比例增益1 | 0~100 | 1 | 15 | 15 |
| F201 | 速度环积分时间1 | 0.01~10.00s | 0.01s | 1 | 1 |
| F202 | 切换频率1 | 0.00~F205 | 0.01Hz | 5.0 | 5.0 |
| F203 | 速度环比例增益2 | 0~100 | 1 | 15 | 15 |
| F204 | 速度环积分时间2 | 0.01~10.00s | 0.01s | 1 | 1 |

| 功能码 | 名称 | 设定范围 | 最小单位 | KS参考值 | MS参考值 |
|------------|-------------|-------------------|--------|---------|---------|
| F205 | 切换频率2 | F202~F104 | 0.01Hz | 10.0 | 10.0 |
| F206 | 电流环比例增益 | 10~500 | 1 | 120 | 120 |
| F207 | 电流环积分增益 | 10~500 | 1 | 50 | 50 |
| F209 | 惯量补偿 | 0~9999 | 1 | 0 | 0 |
| F211 | 过励磁增益 | 0~200 | 1 | 64 | 64 |
| F212 | 同步机初始位置推断方式 | 0~2 | 1 | 1 | 1 |
| F213 | 速度反馈滤波级别 | 0~20 | 1 | 0 | 0 |
| F214 | 编码器脉冲数设定 | 1~9999 | 1 | 1024 | 200 |
| F215 | 编码器脉冲方向选择 | 0: 正向 1: 反向 | 1 | 1 | 0 |
| F3组 开门运行参数 | | | | | |
| F300 | 开门启动低速设定 | 0.00Hz~F303 | 0.01Hz | 3.00Hz | 5.00Hz |
| F301 | 开门启动加速时间 | 0.1~999.9s | 0.1s | 1.4 | 1.0 |
| F303 | 开门高速设定 | 0.00Hz~F104 | 0.01Hz | 22.00Hz | 32.00Hz |
| F304 | 开门加速时间 | 0.1~999.9s | 0.1s | 1.0 | 1.5 |
| F305 | 开门结束低速设定 | 0.00Hz~F303 | 0.01Hz | 2.50Hz | 5.00Hz |
| F306 | 开门减速时间 | 0.1~999.9s | 0.1s | 0.6s | 1.3s |
| F307 | 开门到位力矩切换点设置 | 0.0%~150.0%电机额定转矩 | 0.1% | 80.0% | 40.0% |
| F308 | 开门到位保持力矩 | 0.0%~180.0% | 0.1% | 70.0% | 35.0% |
| F309 | 开门受阻力矩 | 0.0%~150.0%电机额定转矩 | 0.1% | 80.0% | 80.0% |
| F310 | 开门启动力矩 | 0.0%~150.0%电机额定转矩 | 0.1% | 0.0% | 0.0% |
| F311 | 开门受阻判定时间 | 0~9999ms | 1ms | 0ms | 0ms |
| F312 | 开门到位低速设定 | 0.00~F303 | 0.01Hz | 2.00Hz | 3.00Hz |
| F4组 关门运行参数 | | | | | |
| F400 | 关门启动低速设定 | 0.00Hz~F403 | 0.01Hz | 8.00Hz | 8.00Hz |
| F401 | 关门启动加速时间 | 0.1~999.9s | 0.1s | 1.0s | 1.0s |
| F403 | 关门高速设定 | 0.00Hz~F104 | 0.01Hz | 15.00Hz | 26.00Hz |
| F404 | 关门加速时间 | 0.1~999.9s | 0.1s | 0.8s | 1.5s |
| F405 | 关门结束低速设定 | 0.00Hz~F403 | 0.01Hz | 2.00Hz | 4.50Hz |

| 功能码 | 名称 | 设定范围 | 最小单位 | KS 参考值 | MS 参考值 |
|-------------|------------|---|--------|-----------|-----------|
| F406 | 关门减速时间 | 0.1~999.9s | 0.1s | 1.3s | 1.2s |
| F407 | 关门到位低速设定 | 0.00Hz~F403 | 0.01Hz | 1.80Hz | 4.00Hz |
| F408 | 关门到位低速运行时间 | 1~9999ms | 1ms | 200ms | 100ms |
| F409 | 收刀速度设定 | 0.00HZ~F4.03 | 0.01HZ | 5.00HZ | 8.00HZ |
| F410 | 收刀运行时间 | 1~9999ms | 1ms | 500ms | 600ms |
| F411 | 关门到位力矩切换点 | 0.0%~150.0%电机额定力矩 | 0.1% | 80.0% | 40.0% |
| F412 | 关门到位保持力矩 | 0.0%~F411 | 0.1% | 50.0% | 35.0% |
| F413 | 关门受阻力矩 | 0.0~150.0% | 0.1 | 80.0 | 80.0 |
| F414 | 关门受阻工作方式 | 0: 保留 1: 关门受阻仅输出受阻信号 2: 关门受阻立即停车 3: 关门受阻重新开门 | 1 | 3 | 3 |
| F415 | 关门受阻判定时间 | 0~9999ms | 1ms | 500ms | 500ms |
| F416 | 消防关门高速设定 | 5HZ~F104 | 0.01Hz | 10.00Hz | 10.00Hz |
| F417 | 关门受阻高速设定 | F418~F104 | 0.01Hz | 20.00Hz | 12.00Hz |
| F418 | 关门受阻低速设定 | 0.00Hz~F104 | 0.01Hz | 2.00Hz | 2.00Hz |
| F419 | 高速受阻力矩设定 | 0.0%~150.0% | 0.1% | 100.0% | 40.0% |
| F420 | 低速受阻力矩设定 | 0.0%~150.0% | 0.1% | 100.0% | 35.0% |
| F5组 开关门辅助参数 | | | | | |
| F500 | 异常减速时间 | 0.1~5.0s | 0.1 | 0.6s | 0.6s |
| F501 | 开门时间限定 | 0~999.9s | 0.1s | 30.0s | 30.0s |
| F502 | 关门时间限定 | 0~999.9s | 0.1s | 0.0 s | 0.0 s |
| F503 | 慢速运行时间限定 | 0~999.9s | 0.1s | 0.0s | 0.0s |
| F504 | 外部开门命令延时时间 | 0~999.9s | 0.1s | 999.9 | 999.9 |
| F505 | 外部关门命令延时时间 | 0~999.9s | 0.1s | 999.9 | 999.9 |
| F6组 距离控制参数 | | | | | |
| F600 | 门宽自学习功能选择 | 0: 无效 1: 门宽测定, 门机手动调试模式 (F002=2) 下有效 | 1 | 0 | 0 |
| F601 | 门宽自学习速度 | 0~20.00Hz | 0.01Hz | 3.00Hz | 5.00Hz |
| F602 | 门宽脉冲数低位 | 0~9999 | 1 | 0 | 0 |

| 功能码 | 名称 | 设定范围 | 最小单位 | KS参考值 | MS参考值 |
|---------------------|----------------|--|------|-------|-------|
| F603 | 门宽脉冲数高位 | 0~9999 | 1 | 0 | 0 |
| F604 | 距离控制开门启动低速运行距离 | 0.0%~30.0%(门宽) | 0.0% | 8.0% | 10.0% |
| F605 | 距离控制开门减速点设定 | 60.0%~90.0%(门宽) | 0.1% | 70.0% | 70.0% |
| F606 | 距离控制开门限位点设定 | 80.0%~99.0%(门宽) | 0.1% | 95.0% | 95.0% |
| F607 | 距离控制关门启动低速运行距离 | 0.0%~30.0%(门宽) | 0.1% | 0.0% | 0.0% |
| F608 | 距离控制关门减速点设定 | 60.0%~90.0%(门宽) | 0.1% | 70.0% | 70.0% |
| F609 | 距离控制关门限位点设定 | 80.0%~99.0%(门宽) | 0.1% | 96.0% | 96.0% |
| F614 | 门宽自学习及初始运行力矩设定 | 0.0%~150% | 0.1% | 100% | 40% |
| F9组 输入输出功能参数 | | | | | |
| F900 | 端子滤波时间 | 0~100ms | 1ms | 20ms | 20ms |
| F901 | 开关量输入端子DI1 | 0: 无功能可以复选 | 1 | 0 | 0 |
| F902 | 开关量输入端子DI2 | 1: 开门命令 2: 关门命令 | 1 | 0 | 0 |
| F903 | 开关量输入端子DI3 | 3: 外部复位RESET 输入 | 1 | 0 | 0 |
| F904 | 开关量输入端子DI4 | 4: 开门禁止端子输入 5: 力矩保持禁止端子输入 | 1 | 0 | 0 |
| F905 | 开关量输入端子DI5 | 6: 慢速开关门使能输入 | 1 | 1 | 1 |
| F906 | 开关量输入端子DI6 | 7: 消防输入 | 1 | 2 | 2 |
| F907 | 开关量输入端子DI7 | 8~9: 保留 10: 光幕信号常开输入 | 1 | 10 | 10 |
| F908 | 开关量输入端子DI8 | 11: 触板信号常开输入 12: 开门限位信号常开输入 13: 关门限位信号常开输入 14: 开门减速点常开输入 15: 关门减速点常开输入 16: 门锁信号常开输入 17~109: 保留 110: 光幕信号常闭输入 111: 触板信号常闭输入 112: 开门限位信号常闭输入 113: 关门限位信号常闭输入 | 1 | 6 | 6 |

| 功能码 | 名称 | 设定范围 | 最小单位 | KS参考值 | MS参考值 |
|------|-------------------------|---|------|-------|-------|
| | | 114: 开门减速点常闭输入 115: 关门减速点常闭输入 116: 门锁信号常闭输入 | | | |
| F909 | 可编程继电器输出 TA1/TB1/TC1 | 0 无功能 1 开门到位信号输出0 | 1 | 2 | 2 |
| F910 | 可编程继电器输出 TA2/TB2/TC2 | 2 关门到位信号输出0 3 开门到位信号输出1 4 关门到位信号输出1 | 1 | 5 | 5 |
| F911 | 可编程继电器输出 TA3/TB3/TC3 | 5 故障继电器信号输出1 6 保留 7 开门到位信号输出2 8 关门到位信号输出2 9 门锁信号输出 10 重开门信号输出 11 受阻信号输出 | 1 | 1 | 1 |
| 其他参数 | | | | | |
| FA00 | LED运行显示参数选择 | 采用二进制码来选择该位=1 选择 显示具体说明如下: BIT0: 设定频率Hz BIT1: 运行频率Hz BIT2: 直流母线电压V BIT3: 输出电压V BIT4: 输出电流A BIT5: 输出力矩% BIT6: 开关量输入端子状态 BIT7: 开关量输出端子状态 BIT8: 门宽脉冲百分比 注FA00所选定的各个监视量在运行过程中 均可显示并通过移位键切换显示1~511 | 1 | 319 | 319 |
| FA01 | LED停机显示参数选择 | 0: 开门设定频率Hz 1: 关门设定频率Hz 2: 直流母线电压V 3: 开关量输入端子状态 4: 开关量输出端子状态 5: 门宽脉冲百分比 注FA01所选定的各个监视量在停机过程中 均可显示并通过移位键切换显示1~63 | 1 | 39 | 39 |
| FA02 | 第1次故障类型 | 故障类型设定范围: 0~30 故障提示范围: 0~9 | 1 | 0 | 0 |

| 功能码 | 名称 | 设定范围 | 最小单位 | KS参考值 | MS参考值 |
|------|----------------|---|----------|--------|--------|
| FA03 | 第1次故障提示 | 故障类型设定范围0-30 故障类型提示范围0-9 | 1 | 0 | 0 |
| FA04 | 第2次故障类型 | | 1 | 0 | 0 |
| FA05 | 第2次故障提示 | | 1 | 0 | 0 |
| FA06 | 第3次故障类型 | | 1 | 0 | 0 |
| FA07 | 第3次故障提示 | | 1 | 0 | 0 |
| FA08 | 第4次故障类型 | | 1 | 0 | 0 |
| FA09 | 第4次故障提示 | | 1 | 0 | 0 |
| FA10 | 最近次故障类型 | | 1 | 0 | 0 |
| FA11 | 第五次故障提示 | | 1 | 0 | 0 |
| FA12 | 最后一次故障时刻母线电压 | | 0~999.9V | 0.1V | 0.0V |
| FA13 | 最后一次故障时刻输出电流 | 0.000~9.900A | 0.001A | 0.000A | 0.000A |
| FA14 | 最后一次故障时刻运行频率 | 0.00Hz~99.00Hz | 0.01Hz | 0.00Hz | 0.00Hz |
| FA15 | 最后一次故障时刻输出力矩 | 0.0~180.0% | 0.1% | 0.0% | 0.0% |
| FA16 | 最后一次故障时刻输入端子状态 | 0~1023 0: OFF 1: ON DI8/DI7/DI6/DI5/DI4/DI3/DI2/DI1 | 1 | 0 | 0 |
| FA17 | 最后一次故障时刻输出端子状态 | 0~15 0: OFF; 1: ON; T1/T2/T3 | 1 | 0 | 0 |
| FP01 | 参数恢复, 参数调用 | 1: 恢复为MS默认参数 3: 恢复为KS默认参数 | | 03 | 01 |
| FC00 | 门刀动作范围 | 该位置实际编码器数值的4倍, 和YS-100内部计算有关 | | 800 | 200 |
| FC01 | 关门到位信号输出点 | 该位置实际编码器数值的4倍, 和YS-100内部计算有关 | | 600 | 150 |

五：故障诊断及对策

| 故障显示 | 故障描述 | 故障原因 | 处理方法 | 备注 |
|------|----------|---|---|-------------------------|
| Er02 | 加速过电流 | 1.主回路输出接地或短路； 2.电机是否进行了参数调谐； 3.负载太大。 | 1.排除接线等外部问题； 2.电机参数调谐； 3.减轻突加负载。 | |
| Er03 | 减速过电流 | 1.主回路输出接地或短路； 2.电机是否进行了参数调谐； 3.负载太大； 4.减速曲线太陡。 | 1.排除接线等外部问题； 2.电机参数调谐； 3.减轻突加负载； 4.调节曲线参数。 | |
| Er04 | 恒速过电流 | 1.主回路输出接地或短路； 2.电机是否进行了参数调谐； 3.负载太大； 4.旋转编码器干扰大。 | 1.排除接线等外部问题； 2.电机参数调谐； 3.减轻突加负载； 4.选择合适旋转编码器，采用屏蔽旋转编码器线。 | |
| Er05 | 加速过电压 | 1.输入电压过高； 2.制动电阻选择偏大； 3.加速曲线太陡。 | 1.调整输入电压； 2.选择合适制动电阻； 3.调整曲线参数。 | |
| Er06 | 减速过电压 | 1.输入电压过高； 2.制动电阻选择偏大； 3.减速曲线太陡。 | 1.调整输入电压； 2.选择合适制动电阻； 3.调整曲线参数。 | |
| Er07 | 恒速过电压 | 1.输入电压过高； 2.制动电阻选择偏大。 | 1.调整输入电压； 2.选择合适制动电阻。 | |
| Er09 | 欠压保护 | 1.输入电源瞬间停电； 2.输入电压过低； 3.控制板异常。 | 1.排除外部电源问题； 2.请与代理商或厂家联系。 | 电压正常后自动复位 |
| Er10 | 系统过载 | 1.电梯门导轨内无杂物阻挡； 2.负载过大。 | 1.检查电梯门导轨； 2.减小负载。 | |
| Er13 | 输出侧缺相 | 1.主回路输出接线松动； 2.电机损坏。 | 1.检查连线； 2.排除电机故障。 | 减速 停车 |
| Er14 | 模块过热 | 1.环境温度过高； 2.风扇损坏； 3.风道堵塞。 | 1.降低环境温度； 2.清理风道； 3.更换风扇。 | 减速停车，温度 正常后可自动复 位 |
| Er16 | EEPROM故障 | EEPROM读写异常。 | 请与代理商或厂家联系。 | |
| Er18 | 电流检测故障 | 驱动控制板异常。 | 请与代理商或厂家联系。 | |
| Er19 | 电机调谐超时 | 1.电机参数设定不对； 2.参数调谐超时； 3.同步机旋转编码器异常。 | 1.正确输入电机参数； 2.检查电机引线； 3.检查旋转编码器接线，确认每 转脉冲数设置正确。 | |

| 故障显示 | 故障描述 | 故障原因 | 处理方法 | 备注 |
|------|----------|--|--|-------------------------------------|
| Er20 | 旋转编码器故障 | 1.旋转编码器型号是否匹配; 2.旋转编码器连线错误。 | 1.选择开路集电极类型的ABZ相旋转编码器; 2.排除接线问题。 | |
| Er26 | 参数设定提示 | 1.开门时间限定(F500)小于总开门时间; 2.关门时间限定(F501)小于总关门时间; 3.门宽自学习时, 命令源(F002)不是手动调试模式, 或者开关门方式选择(F001)不是距离控制方式; 4.驱动同步机时控制方式(F000)选择磁通矢量控制方式。 | 1.设置较大的开门时间限定, 保证F500大于所有开门时间参数的总和; 2. 设置较大的关门操作时间, 保证F501大于所有关门时间参数的总和; 3.门宽自学习时, 命令源(F002)为手动调试模式, 或者开关门方式选择(F001)距离控制方式; 4.控制同步机(F100)时, 选择矢量控制方式(F000)。 | 仅为提示, 无故障记录 |
| Er27 | 门宽自学习故障 | 1.门宽自学习学到的门宽数据小于20; 2.没有门宽自学习前, 进行距离控制运行。 | 1.检查编码器接线和相关参数; 2.检查门机机械系统; 3.距离控制运行前, 进行门宽脉冲自学习。 | |
| Er28 | 开门超时 | 1.开门限位信号故障或设置错误; 2.脉冲编码器断线。 | 1.检查开门限位信号; 2.检查编码器接线。 | 可自动复位 |
| Er29 | 关门超时 | 1.电机运行方向与开门定义相反; 2.关门限位信号故障或设置错误; 3.脉冲编码器断线。 | 1.更换电机接线相序或设F004=1; 2.检查关门限位信号; 3.检查编码器接线。 | 可自动复位 |
| Er30 | 慢速开关门超时 | 1.开关门限位信号故障或设置错误; 2.脉冲编码器断线。 | 1.检查关门限位信号; 2.检查编码器接线。 | 可自动复位 |
| Er31 | 开门受阻保护 | 1.轨道内有杂物; 2.开门受阻部分参数设置不合理。 | 1.检查轨道内是否有杂物; 2.检查开门力矩上限是否合理; 3.检查开门遇阻判定时间是否合理。 | 可自动复位 |
| Er32 | 速度偏差保护 | 1.加减速过急; 2.电机角度学习错误出现飞车; 3.速度偏差设定偏小、时间偏短。 | 1.把加减速时间加大; 2.重新进行角度自学习; 3.更改F516、F517的值。 | |
| Er33 | 关门限位开关异常 | 距离控制模式且使用限位开关时, 关门过程中未检测到此开关信号。 | 1.检查是否安装关门限位开关, 如未安装请取消相应的输入点设置; 2.检查关门限位开关接线是否正确; 3.检查关门限位开关是否损坏。 | 此时门机可根据编码器信号正常运行, 关门限位开关正常后此故障自动复位。 |

六：特殊功能说明

1：首次上电执行自动关门

个别现场需要开启该功能时，请设定 **F527=1**

2：控制器需要接强迫关门命令

将强迫关门命令这组回路接入控制器右侧中间端子的 DI2 和 COM, 同时设定参数 **F902=7**

3：旁路触点需要接入控制器

请将旁路触点接入控制器 DI1 和 COM，同时设定参数 **F901=16, F909=8, F911=7**