170908000850

特种设备型式试验证
（电梯）

证书编号：TSX F38002220180244

申 请 单 位 名 称：沈阳蓝光驱动技术有限公司

申请单位注册地址：辽宁省沈阳高新区浑南产业区世纪路37号

制 造 单 位 名 称：[redacted]

制 造 地 址：辽宁省沈阳高新区浑南产业区世纪路37号

设 备 类 别：电梯安全保护装置

设 备 品 种：轿厢意外移动保护装置

产 品 名 称：轿厢意外移动保护装置（子系统）

附表：

附表 No.　TSX F38002220180244

适用参数范围和配置表

[redacted]

系统质量范围	1225～8330（kg）	额定载重量范围	450～2000（kg）
制停部件型式	制动器	适用电梯驱动方式	曳引式驱动
作用部位	作用于只有两个支撑的曳引轮轴上		
动作触发方式	失电触发		
所预期的轿厢减速前最高速度（各工况）	1.777～2.006(m/s)	响应时间	≤187ms
对应试验速度的允许移动			

[redacted]

	型号	MCTC-SCB-D	制造单位	苏州汇川技术有限公司
	硬件版本	/	软件版本（仅 PESSRAL）	/
检测子系统（四）	硬件组成	平层感应器+印刷电路板		
	检测元件安装位置	轿顶、控制柜及井道	检测到意外移动时轿厢离开层站的距离	≤150mm
	工作环境	普通室内	响应时间	≤20ms（仅电路板）
	适用制停子系统型式	作用于曳引轮或只有两个支撑的曳引轮轴		
	型号	SM-11-A	制造单位	上海新时达电气股份有限公司
	硬件版本	KFXM03013V8	软件版本（仅 PESSRAL）	/
统（五）	检测元件安装位置	轿顶、控制柜及井道	检测到意外移动时轿厢离开层站的距离	≤150mm

型号	MT70-A0R-C	制造单位	深圳市海浦蒙特科技有限公司
硬件版本	1.4	软件版本 （仅 PESSRAL）	/
检测	硬件组成	平层感应器+印刷电路板+抱闸接触器	
子系	轿顶、控制柜及井	检测到意外移动时轿厢离	

自监测子系统（一）	型号	UCMP-MBF	制造单位	苏州汇川技术有限公司	
	自监测方式	机械装置正确提起（或释放）验证+定期维护保养时检测制动力 制动力验证			
	硬件组成	机械装置正确提起（或释放）验证+制动力验证 主控板+调速装置+编码器+检测开关	工作环境	普通室内	
	自监测元件型号	调速装置：NICE-L-C 系列、NICE-L-H 系列、NICE-L1-C 系列、NICE-LWX 系列、NICE-LQX 系列、NICE-LJR 系列、INV3000-C 系列 编码器：不限 检测开关：不限	自监测元件安装位置及数量	元件	安装位置
				主控板	控制柜
				调速装置	控制柜
				编码器	曳引机
				检测开关	制动器
	型号	BFT	制造单位	上海新时达电气股份有限公司	
		机械装置正确提起（或释放）验证+定期维护保养时检测制动力			

[redacted]

[redacted]

	正确提起（或释放）验证+定期维护保 制动力验证 机械装置正确提起（或释放）验证+制动力验证 +调速装置+编码器		
自监测方式			
自监测元件型号	主控板：MU 系列、BMU 列、BL 系列、FR 系列、FC 系列、ECS 系列、SANYO-C2、SM6400、SECE3000A、ASIAFUJICLSY-H515、ALP2000、FJ-MB2 VER9、FA0211、FHJI5000、FujiElevatorFUJI2000、KY-ZMC-B9、MEC3000-STB、XW2000-STB、ALP3000、ECS-BL3000-STB、ES2000-MC-V9、EMISON3000-STB、FUJI-FA0211、FujiElevatorFUJI3000、FA3000FrenchAircar、NK3000-STB、SEC3000-STB、SY-3000、	自监测元件安装位置及数量	检测开关
[redacted]			
	STDV3-C、LME66、RH5000、LHRHINE LIFT RH5000、SM-YK、FJ-MPU-V4.0、LME68 调速装置：BL3 系列、BL6 系列 编码器：不限 检测开关：不限		
	HpmontBrakeMonitor V1.00		深圳市海浦蒙特科技有限公
自监测方式	（或释放）验证+定 制动力验证 装置正确提起（或释放）验证+制动力验证 主控板+调速装置+编码器 +检测开关		保养时检测制动
	主控板：MT70-MCB-A		

型号	抱闸力自侦测 V1.0	制造单位	无锡英威腾电梯控制技术有限公司
自监测方式	机械装置正确提起（或释放）验证+定期维护保养时检测制动力	制动力验证	

自监测子系统（五）	硬件组成	主控板+调速装置+编码器+检测开关	工作环境	普通室内	
	自监测元件型号	主控板：EC70、EC100、EC160、EC160+、EC200、EC300、EDI、EDI-YT、RA1000、RA2000、DRS8000； 调速装置：EC70、EC100、EC160、EC160+、EC200、EC300、EDI、EDI-YT、RA1000、RA2000、DRS8000； 检测开关：不限； 编码器：不限	自监测元件安装位置及数量	元件	安装位置
				主控板	控制柜
				调速装置	控制柜
				编码器	曳引机
				检测开关	制动器

附表说明:

1、附表中任一参数发生变化，应当重新进行型式试验。

2、本装置有如下构成：

（1）制停子系统；

（2）检测子系统，本附表中十种方式任选其一即可；

（3）自监测子系统，本附表中五种方式任选其一即可。

以上子系统均应单独取得相应的型式试验合格证及报告。

3、试验时的悬挂比为 2:1，当用于其它曳引悬挂比时系统质量、电梯额定载重量的适用范围为：

系统质量适用范围＝型式试验系统质量范围×实际悬挂比÷型式试验悬挂比；

额定载重量适用范围＝型式试验额定载重量范围×实际悬挂比÷型式试验悬挂比；

中国认可
国际互认

170908000850

报 告 80YZ052

特种设备型式试验报告

设 备 类 别：电梯安全保护装置

设 备 品 种：轿厢意外移动保护装置

产 品 名 称：轿厢意外移动保护装置

报告(1)

型式试验报告

设备类别	电梯安全保护装置	设备品种	轿厢意外移动保护装置

产品名称 轿厢意外移动保护装置

[redacted]

产品编号 / 制造完成日期 /

覆盖产品 /

申请单位名称 沈阳蓝光驱动技术有限公司

申请单位注册地址 辽宁省沈阳高新区浑南产业区世纪路 37 号

[redacted]

统一社会信用代码 91210112715754447D

制造单位名称 沈阳蓝光驱动技术有限公司

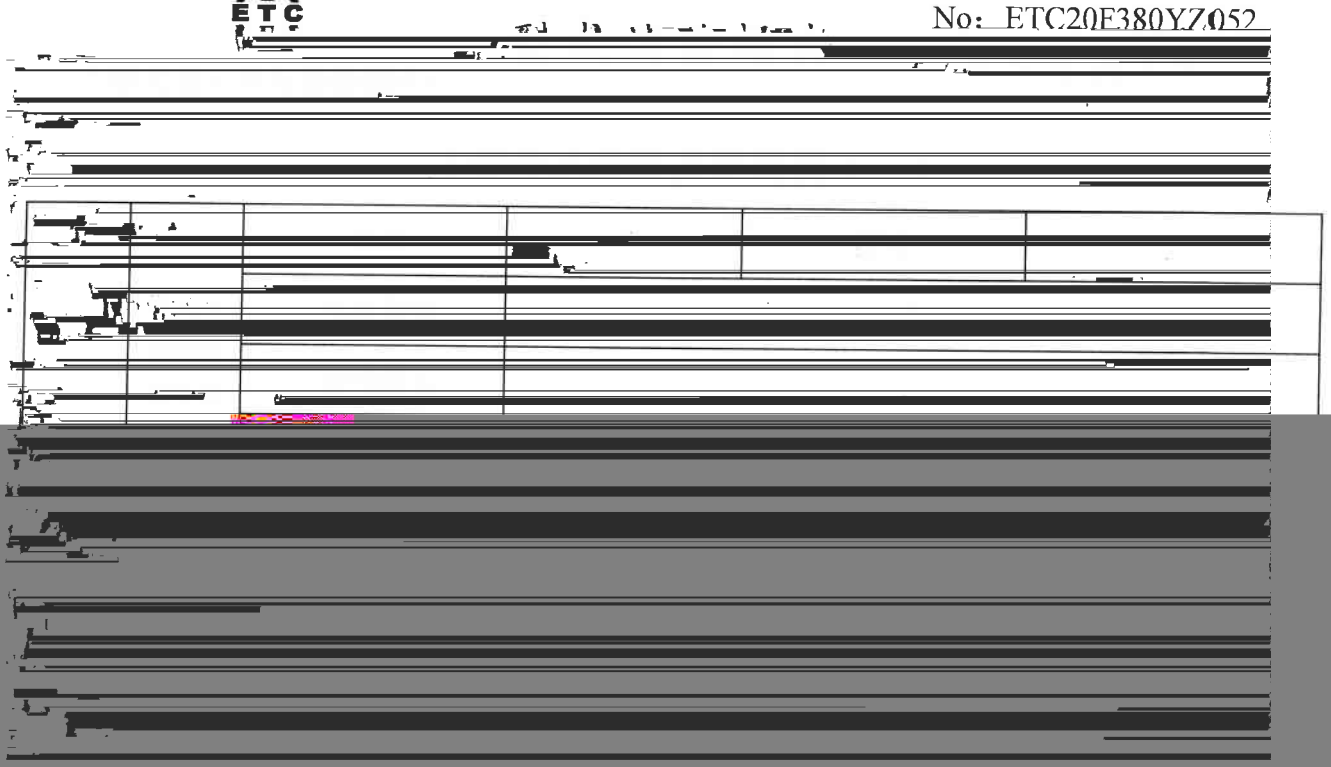
制造单位注册地址 辽宁省沈阳高新区浑南产业区世纪路 37 号

一、样机(样品)配置及技术参数表

主要技术参数及配置表（一）

产品名称	轿厢意外移动保护装置（子系统合成）	产品型号	BLB
适用工作环境	普通室内	适用防爆型式	/
系统构成	制停子系统；检测子系统；自监测子系统		

[redacted]



主要技术参数及配置表（二）

		名称	/	型号	/
	作用于悬挂绳	制造单位		/	
		结构型式		/	



	绳系统上的制停部件	钢丝绳型号规格	Φ/mm	钢丝绳数量	/
		复位方式	/	弹性元件型式	/
		摩擦元件型式	/	摩擦元件材料	/
		名称	/	型号	/
		制造单位		/	
		结构型式	/	作用部位	/
		动作触发方式	/	适用导轨材料牌号	/
制停子系	作用于轿厢或对重上的制停	提拉方式	/	弹性元件型式	/
		夹紧（制动）元件型式	/	夹紧（制动）元件材质	/

主要技术参数及配置表（三）

	名称	检测子系统	型号	MCTC-SCB-A1
	制造单位		苏州汇川技术有限公司	
	硬件版本	/	软件版本（仅 PESSRAL）	/
	硬件组成		平层感应器+印制电路板	
检测子系统	检测元件安装位置	轿顶、控制柜及井道	检测到意外移动时轿厢离开层站的距离	≤150mm
	传感器型式	光电开关	数量	2
	防爆型式	/	响应时间	≤15ms（仅电路板）
	适用制停子系统型式	作用于曳引轮或只有两个支撑的曳引轮轴		
	工作环境		普通室内	
	名称	自监测子系统	型号	UCMP-MBF
	制造单位		苏州汇川技术有限公司	
	硬件版本	/	软件版本	/
	自监测方式		制动力验证	
自监测子系统	硬件组成	控制装置+调速装置+编码器	所监测的元件及其结构	制动器

控制装置：

元件	数量	安装位置

二、样机 样品)技术资料审查

序号	项目编号	审查项目	审查结果	结论
1	T5.1	产品合格证明及相关技术资料	符合要求	合格
[redacted]				
3	T5.3	适用范围及设计文件	符合要求	合格
4		其它必要资料	不适用	/

三、相关子系统报告汇总

[redacted]

No：ETC20F380YZ052

试验机

ETC16F380170

五、子系统合成相关计算

参数	[redacted]	[redacted]	[redacted]	[redacted]
a_2 (m/s²)	0.39	0.41	1.08	0.66
a_3 (m/s²)	2.01	1.75	1.67	1.58
s_1 (m)	0.15	0.15	0.15	0.15
t_1 (s)	0.083	0.083	0.083	0.083
t_2 (s)	0.187	0.187	0.187	0.187
V_0 (m/s)	1.78	1.78	1.78	1.78