

エスカレーター

接触器、継電器及び制御用基板について
駆動鎖について

エス・イー・シーエレベーター(株)

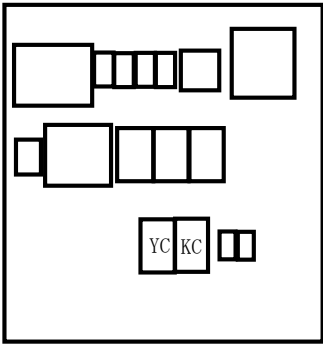
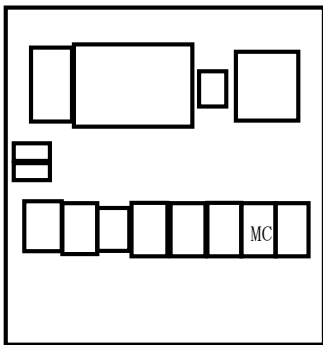
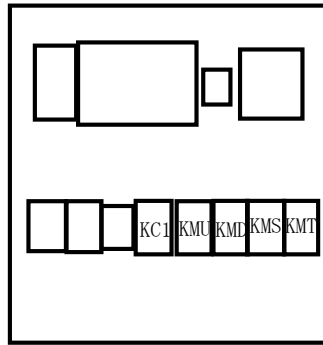
平成29年3月29日

1. 機械室

(3) 制御器

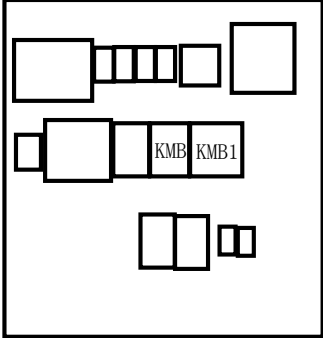
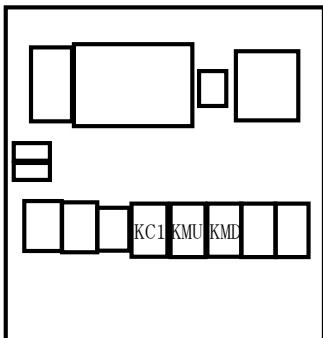
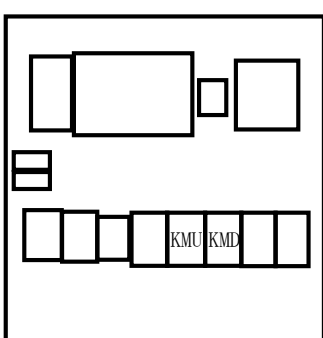
接触器、継電器及び運転制御用基板
 電動主回路用接触器の主接点

※フェールセーフ非該当である為、交換基準を設定

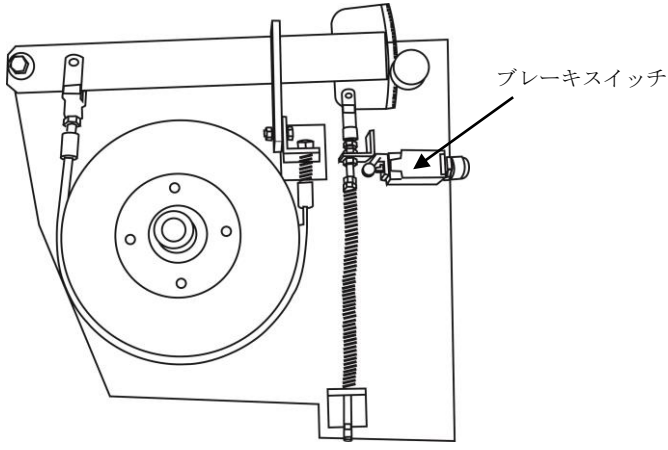
型式 (識別: 制御盤部品配置)	対象	型式 (Telemecanique 製)	基準
<p>SS-I型</p>  <p>制御盤</p>	<ul style="list-style-type: none"> インバータ 電源接触器: YC インバータ 出力側接触器: KC 	<p>LC1-D3201 AC220V</p> <p>LC1-D3201 AC220V</p>	<p>交換基準 10年</p>
<p>SH-II型 (50Hz域)</p>  <p>制御盤</p>	<ul style="list-style-type: none"> インバータ 電源接触器: MC 	<p>LC1-D2501-C AC110V</p>	<p>交換基準 10年</p>
<p>SH-II型 (60Hz域)</p>  <p>制御盤</p>	<ul style="list-style-type: none"> 駆動用 電源接触器: KC1 上昇運転接触器: KMU 下降運転接触器: KMD スター結線 接触器: KMS デルタ結線 接触器: KMT 	<p>LC1-D2501-C AC110V</p> <p>LC1-D2501-C AC110V</p> <p>LC1-D2501-C AC110V</p> <p>LC1-D2501-C AC110V</p> <p>LC1-D2501-C AC110V</p>	<p>交換基準 10年</p>

ブレーキ用接触器の接点

※フェールセーフ非該当である為、交換基準を設定

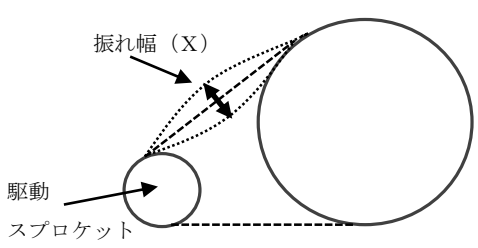
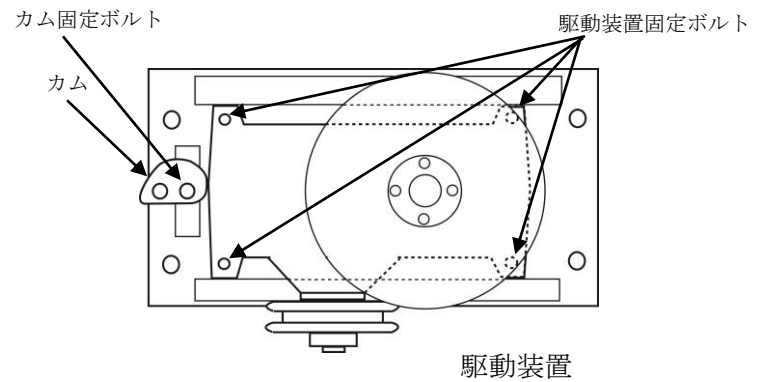
型式 (識別:制御盤部品配置)	対象	型式 (Telemecanique 製)	基準
<p>SS-I型</p>  <p>制御盤</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ブレーキ接触器：KMB ・ブレーキ補助接触器：KMB1 	<p>LC1-D2501 AC220V</p> <p>LC1-D2501 AC220V</p>	<p>交換基準 10年</p>
<p>SH-II型 (50Hz域)</p>  <p>制御盤</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ブレーキ接触器：KC1 ・上昇運転接触器：KMU ・下降運転接触器：KMD 	<p>LC1-D2501-C AC110V</p> <p>LC1-D2501-C AC110V</p> <p>LC1-D2501-C AC110V</p>	<p>交換基準 10年</p>
<p>SH-II型 (60Hz域)</p>  <p>制御盤</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・上昇運転接触器：KMU ・下降運転接触器：KMD 	<p>LC1-D2501-C AC110V</p> <p>LC1-D2501-C AC110V</p>	<p>交換基準 10年</p>

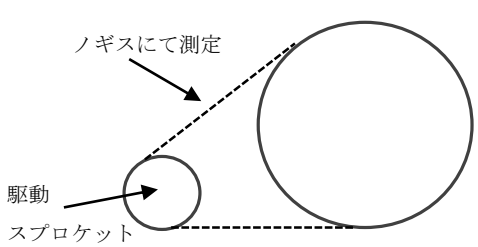
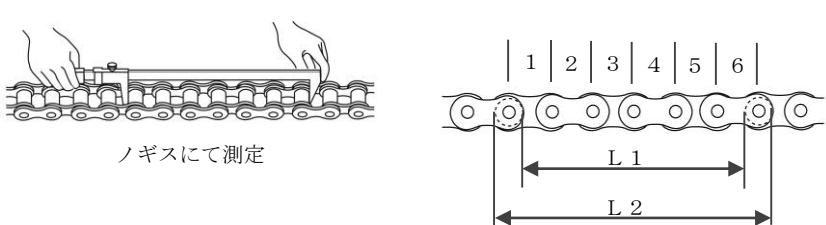
(8) ブレーキ
 プランジャーstrook

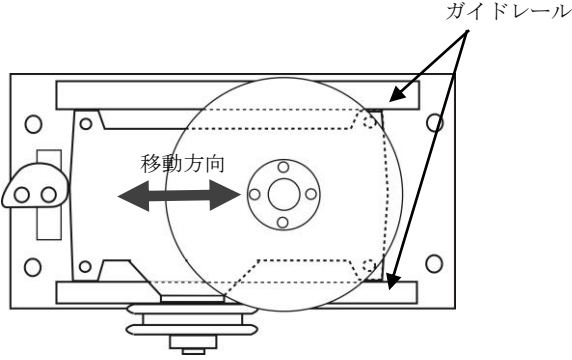
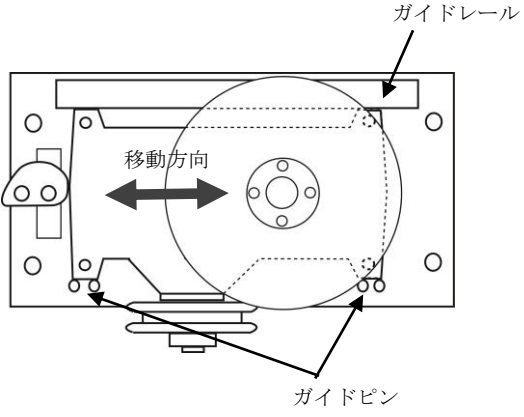
構造	基準
<p><u>SS-I型及びSH-II型</u></p> <p>ブレーキの構造 ブレーキスイッチがあり、ブレーキスイッチが作動している時は、確実にブレーキが開放している。</p>  <p style="text-align: center;">ブレーキの構造</p>	<p>構造上対象外</p>

(10) 駆動鎖

駆動鎖の張りの状況

確認方法	基準
<p>SS-I型及びSH-II型</p> <p>1. 駆動鎖の張りの確認</p> <ol style="list-style-type: none"> ① 手巻き下降運転にて駆動鎖の弛みを往路側に集める。 ② 駆動鎖の振れ幅 (X) を測定する。 ③ ①②の手順で、駆動鎖全周の3ヶ所で測定する。  <p>振れ幅 (X)</p> <p>駆動 スプロケット</p> <p>2. 駆動鎖の張りの調整</p> <ol style="list-style-type: none"> ① 駆動装置を固定している4本のボルトを緩める。 ② カムを固定しているボルトを緩めて、カムを回して駆動装置を移動する。 ③ カムの固定ボルト及び駆動装置の固定ボルトを締める。 ④ 駆動鎖の振れ幅について全周の3ヶ所で確認し、振れ幅を10～15mmに調整する。  <p>カム固定ボルト</p> <p>カム</p> <p>駆動装置固定ボルト</p> <p>駆動装置</p>	<p>基準</p> <p>要重点点検 振れ幅 (X) = 25mm</p> <p>要是正 振れ幅 (X) = 30mm</p> <p>※測定した3ヶ所の内、1ヶ所でも基準値を超えている場合は、要是正とする。</p> <p>調整値 振れ幅 (X) = 10～15mm</p>

確認方法	基準						
<p>SS-I型及びSH-II型</p> <p>・駆動鎖の伸びの測定</p> <ol style="list-style-type: none"> ① 手巻き上昇運転にて往路側の駆動鎖をしっかりと張る。 ② ノギスにて6リンクのローラ間の内側 (L1) と外側 (L2) を測定し、測定寸法 (L) を求める。 ③ 測定寸法 (L) が、下記表の1.0%未満の伸び長さであること。 ④ ①②③の手順で、駆動鎖全周の3ヶ所で測定する。 <div style="text-align: center;">  <p>ノギスにて測定</p> <p>駆動スプロケット</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>ノギスにて測定</p> </div> $\text{測定寸法 (L)} = \frac{L1 + L2}{2}$ <p>RS100型駆動鎖の6リンク測定寸法</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 25%;">基準長さ</th> <th style="width: 25%;">0.7%伸び長さ</th> <th style="width: 25%;">1.0%伸び長さ</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>190.50mm</td> <td>191.83mm</td> <td>192.40mm</td> </tr> </tbody> </table> $\text{駆動鎖伸び量} = \frac{\text{測定寸法} - \text{基準長さ}}{\text{基準長さ}} \times 100 (\%)$	基準長さ	0.7%伸び長さ	1.0%伸び長さ	190.50mm	191.83mm	192.40mm	<p>要重点点検</p> <p>測定寸法 (L) = 0.7%伸び長さ</p> <p>要是正</p> <p>測定寸法 (L) = 1.0%伸び長さ</p> <p>※測定した3ヶ所の内、1ヶ所でも基準値を超えている場合は、要是正とする。</p>
基準長さ	0.7%伸び長さ	1.0%伸び長さ					
190.50mm	191.83mm	192.40mm					

構造及び確認方法	基準
<p>SS-I型</p> <p>駆動装置が2本のガイドレールで挟まれ、駆動鎖の調整時は従動スプロケットに対して水平方向にのみ移動する構造である。</p>  <p>※ガイドレールの固定状況を確認する。 ※構造上対象外となるが、経年による歪み等も否めない為、駆動鎖のリンクプレートとスプロケットの歯に干渉による摩耗痕がないことを目視及び触診にて確認する。</p>	<p>構造上対象外</p>
<p>SH-II型</p> <p>駆動装置がガイドレールとガイドピンで挟まれ、駆動鎖の調整時は従動スプロケットに対して水平方向にのみ移動する構造である。</p>  <p>※ガイドレール及びガイドピンの固定状況を確認する。 ※構造上対象外となるが、経年による歪み等も否めない為、駆動鎖のリンクプレートとスプロケットの歯に干渉による摩耗痕がないことを目視及び触診にて確認する。</p>	<p>構造上対象外</p>