

自动扶梯与自动人行道自检报告

设备品种		<input type="checkbox"/> 自动扶梯； <input type="checkbox"/> 自动人行道		型 号		
制造单位名称						
产品编号				制造日期		
施工单位名称						
施工单位许可证明文件编号				施工类别		<input type="checkbox"/> 安装； <input type="checkbox"/> 移装； <input type="checkbox"/> 改造； <input type="checkbox"/> 重大修理
使用单位地址						
安 装 地 点						
使用单位代码				使用登记证编号		
安全管理人员				使用单位联系电话		
单位内编号				应急救援电话		
维护保养单位名称						
维护保养单位联系人				维保联系电话		
设备 技术 参数	名义速度		m/s	名义宽度		mm
	倾 斜 角		°	输 送 能 力		P/h
	提 升 高 度		m	使用区长度		m
	电动机型号			电动机功率		kW
	制动器型式		<input type="checkbox"/> 机电式 <input type="checkbox"/> 非机电式			
有关承诺		施工所采用的电气图纸与原型式试验的一致；严格遵守施工工艺要求；施工现场符合整机检验条件要求。				
主要部件型式试验合格证等		含有电子元件的安全电路型式试验证书、可编程电子安全相关系统型式试验证书、梯级型式试验证书、踏板型式试验证书、驱动主机型式试验证书、控制柜型式试验证书、梯级链的型式试验证书、踏板链的型式试验证书、对于玻璃护壁板、提供采用了钢化玻璃的证明。（见附录 1）				符合
检验依据及自检结论		该设备施工质量符合《电梯监督检验和定期检验规则—自动扶梯与自动人行道》TSG T7005-2012、《自动扶梯和自动人行道的制造与安装安全规范》GB16899-2011的有关规定和电梯设计文件的要求。				合格
制造单位验收负责人签名：			施工单位审核人员签名：			
制造单位 (盖章)： 年 月 日			施工单位 (盖章)： 年 月 日			

附录 1:

自动扶梯/自动人行道制造与安装资料清单

出厂编号:

类型	资料名称	编号	
1 制造 资料	(1) 制造许可证明文件		
	(2) 自动扶梯/自动人行道整机型式试验证书		
	(3) 产品质量证明文件		
	(4) 主 要 部 件 型 式 试 验 合 格 证 等	含有电子元件的安全电路型式试验证书	
		可编程电子安全相关系统型式试验证书	
		梯级型式试验证书	
		踏板型式试验证书	
		驱动主机型式试验证书	
		控制柜型式试验证书	
		梯级链的型式试验证书	
		踏板链的型式试验证书	
		对于玻璃护壁板, 采用了钢化玻璃的证明	
(5) 电气原理图, 包括动力电路、连接电气安全装置的电路			
(6) 安装使用维护说明书内容包括安装、使用、日常维护保养和应急救援说明			
2 安装 资料	(1)	安装许可证明文件	
		安装告知书	
	(2) 施工方案		
	(3) 施工现场作业人员持有的特种设备作业人员证		
(4) 驱动站、转向站及总体布置或者土建工程勘测图			
备注:			

制造单位 (盖章):

施工单位 (盖章):

年 月 日

年 月 日

附录 2:

关于特种设备管理人员证、特种设备
作业人员证交接备忘录及有关情况的说明

_____ (使用单位)承诺:

项目名称: _____

出厂编号: _____ (共 台)。

一、本单位在新安装电梯正式启用前至当地质量技术监督局办理特种设备管理人员证/特种设备作业人员证。

二、监检合格并按规定注册登记后, 加强电梯现场管理, 不拆除扶手防爬/阻挡, 以及出入口的防护。

使用单位 (盖章)

年 月 日

* * * * *

_____ (施工单位)承诺:

一、本单位负责督促电梯使用单位在新安装电梯正式启用前至当地质量技术监督局办理特种设备管理人员证/特种设备作业人员证。

二、本单位负责告知使用单位, 在使用中不拆除扶手防爬/阻挡, 以及出入口的防护。

施工单位 (盖章)

年 月 日

附录 3:

自 检 记 录

检验类别	项目及类别	检验项目及其内容(要点)	自检结果	
A	1.1 制 造 资 料	(1)制造许可证明文件, 许可范围能够覆盖受检自动扶梯或者自动人行道的相应参数		
		(2)自动扶梯或者自动人行道整机型式试验证书, 其参数范围和配置表适用于受检自动扶梯或者自动人行道		
		(3)产品质量证明文件, 符合要求		
		(4) 主 要 部 件 型 式 试 验 合 格 证 等	含有电子元件的安全电路型式试验证书	
			可编程电子安全相关系统型式试验证书	
			梯级型式试验证书	
			踏板型式试验证书	
			驱动主机型式试验证书	
			控制柜型式试验证书	
			梯级链的型式试验证书	
踏板链的型式试验证书				
	对于玻璃护壁板, 采用了钢化玻璃的证明			
	(5)电气原理图, 包括动力电路、连接电气安全装置的电路			
	(6)安装使用维护说明书内容包括安装、使用、日常维护保养和应急救援说明			
A	1 技 术 资 料	1.2 安 装 资 料	(1)安装许可证明文件和告知书, 许可范围能够覆盖受检自动扶梯或者自动人行道的相应参数	
			(2)施工方案, 审批手续齐全	
			(3)施工现场作业人员持有的特种设备作业人员证	
			(4)驱动站、转向站及总体布置图或者土建工程勘测图, 有安装单位确认符合要求的声明和公章或者检验专用章, 表明其出入口、高度等满足安全要求;	
			(5)施工过程记录和由整机制造单位出具或者确认的自检报告, 检查和试验项目齐全、内容完整、真实准确, 施工和验收手续齐全	
			(6)设计变更证明文件, 履行了由使用单位提出、经整机制造单位同意的程序	
			(7)安装质量证明文件, 包括自动扶梯与自动人行道安装合同编号、安装单位安装许可证明文件编号、产品编号、主要技术参数等内容, 并且有安装单位公章或者检验合格章以及竣工日期。	
A	1.3 改 造 、 重 大 修 理 资 料	(1)改造或者修理许可证明文件和告知书, 许可范围能够覆盖受检自动扶梯或者自动人行道的相应参数		
		(2)改造或者重大修理的清单以及施工方案, 施工方案的审批手续齐全		
		(3)加装或者更换的安全保护装置或者主要部件产品质量证明文件、型式试验证书		
		(4)施工现场作业人员持有的特种设备作业人员证		
		(5)施工过程记录和自检报告, 检查和试验项目齐全、内容完整、真实准确, 施工和验收手续齐全, 自检报告经审核人员签字和施工单位盖章		
		(6)改造或者重大修理质量证明文件, 内容符合要求		

检验类别	项目及类别	检验项目及其内容(要点)	自检结果
B	1.4 使用资料	(1)使用登记资料,内容与实物相符	
		(2)安全技术档案,符合要求	
		(3)自动扶梯与自动人行道运行管理规章制度,包括事故与故障的应急措施和救援预案等	
		(4)与取得相应资格单位签订的日常维护保养合同	
		(5)电梯安全管理人员的特种设备作业人员证	
C	2 驱动与转向站	2.1 维修空间 (1)机房、驱动站和转向站内应有一块不小于0.3m ² ,其较短一边的长度不小于0.5m的没有任何永久固定设备的站立面积。 (2)当主驱动装置或制动器装在载客分支和返回分支之间时,立足区域面积不应小于0.12m ² ,最小边尺寸不小于0.3m	
C		2.2 如果转动部件易接近或对人危险,应设置有效的防护装置	
C		2.3 分离机房的电气照明应是永久固定的。 在桁架内的驱动站、转向站以及机房中应提供可移动的电气照明装置	
C		2.4 电源插座,驱动站、转向站以及机房中应配备2P+PE型250V电源插座;或者符合安全特低电压的供电要求	
B		2.5 主开关,在驱动主机附近、转向站中或控制装置旁,应装设一只切断电动机、制动器释放装置和控制电路电源的主开关。不能切断电源插座或照明电路的电源。主开关应可被锁住或处于“隔离”位置	
C		2.6 辅助设备开关,当辅助设备(例如:加热装置、扶手照明和梳齿板照明)分别单独供电时,应能单独切断。各相应开关应当位于主开关近旁并且应有明显的标志	
B		2.7 停止开关设置,在驱动站和转向站都应设有停止开关,如果驱动站已设置了主开关,可不设停止开关。对于驱动装置安装在载客分支和返回分支之间或设置在转向站外面,应在驱动装置区段另设停止开关。 停止开关应是红色双稳态的,应有清晰且是永久的标识	
B		2.8 主要部件铭牌 (1)驱动主机上设有铭牌,标明制造单位名称、型号、编号、技术参数和型式试验机构的名称或者标志,铭牌和型式试验证书内容相符; (2)控制柜上设有铭牌,标明制造单位名称、型号、编号、技术参数和型式试验机构的名称或者标志,铭牌和型式试验证书内容相符	
C		2.9 电气绝缘,标称电压安全电压时 ≥ 0.25 , $\leq 500V$ 时 ≥ 1.00 , $> 500V$ 时 $\geq 1.00(M\Omega)$	
C		2.10 接地,供电电源自进入机房或者驱动站、转向站起,中性导体(N,零线)与保护导体(PE,地线)应当始终分开	
B		2.11 断错相保护,运行与相序无关时,可以不装设错相保护装置	
C		2.12 中断驱动主机电源的控制驱动主机的电源应由两个独立的接触器来切断,接触器的触头应串接于供电电路中,如果自动扶梯或自动人行道停止时,接触器的任一主触头未断开,应不能重新启动;交流或直流电动机由静态元件供电和控制时,可采用一个由切断各相(极)电流的接触器、阻断电流流动的控制装置、检验电流流动阻断情况的监控装置组成的系统	
C		2.13 能用手释放的制动器,应由手的持续力使制动器保持松开的状态	

检验类别	项目及类别	检验项目及其内容(要点)	自检结果	
C	2 驱动与转向站	2.14 手动盘车装置	(1)手动盘车装置,应容易接近,安全可靠。 (2)如果手动盘车装置是拆卸式的,那么该装置安装上驱动主机之前或装上时,电气安全装置应起作用	
		2.15 紧急停止装置	(1)紧急停止装置应设置在位于自动扶梯或自动人行道出入口附近的、明显而易于接近的位置。红色,应有清晰并且永久的中文标识;如果紧急停止装置位于扶手装置高度的1/2以下,应当在扶手装置1/2高度以上的醒目位置张贴直径至少为80mm的红底白字“急停”指示标记,箭头指向紧急停止装置 (2)为方便接近,必要时应当增设附加紧急停止装置。紧急停止装置之间的距离; ①自动扶梯,不应超过30m; ②自动人行道,不应超过40m	
C	3 相邻区域	3.1 周边照明,自动扶梯或自动人行道周边,特别是在梳齿板的附近应有足够的照明,在地面测出的梳齿相交线处的光照度至少为50lx		
C		3.2 出入口	(1)在自动扶梯和自动人行道的出入口,应有充分畅通的区域。该畅通区的宽度至少等于扶手带外缘距离加上每边各80mm,该畅通区纵深尺寸从扶手装置端部算起至少为2.5m;如果扶手带外缘每边各增加了160mm以上,则其纵深尺寸允许减少至2m (2)出入口应采取适当的防护措施: ①设置固定的阻挡装置以阻止乘客进入该空间 ②在危险区域内,采用固定护栏,其高度至少高于扶手带100mm,并位于扶手带外缘80mm至120mm之间	
			3.3 垂直净高度,自动扶梯的梯级或自动人行道的踏板或胶带上方,垂直净高度不应小于2.3m。该净高度应延续到扶手转向端端部	
B		3.4 防护挡板,如果建筑物的障碍物会引起人员伤害时,则应采取相应的预防措施。特别是在与楼板交叉处以及各交叉设置的自动扶梯或自动人行道之间,应设置一个高度不应小于0.3m,无锐利边缘的垂直固定封闭防护挡板,位于扶手带上方,且延伸至扶手带外缘下至少25mm(扶手带外缘与任何障碍物之间距离大于等于400mm的除外)		
C		3.5 扶手带外缘距离,墙壁或其他障碍物与扶手带外缘之间的水平距离在任何情况下均不得小于80mm,与扶手带下缘的垂直距离均不得小于25mm		
C		3.6 扶手带距离,相互邻近平行或交错设置的自动扶梯或自动人行道,扶手带之间的距离应不小于160mm		
C	4 扶手装置和围裙板	4.1 扶手带,扶手带开口处与导轨或扶手支架之间的距离在任何情况下均不允许超过8mm		
B		4.2 扶手防爬/阻挡/防滑行装置	(1)扶手防攀爬装置的设置: 位于地平面上方(1000±50)mm,下部与外盖板相交,延伸长度≥1000mm,并无踩脚处。高度与扶手带表面齐平 (2)与墙相邻,且外盖板宽度>125mm时,或相邻平行布置,并且共用外盖板的宽度大于125mm时,在上、下端部应安装阻挡装置,延伸到扶手带下缘25~150mm	
			(3)装有接近扶手带高度的扶手盖板,建筑物(墙)和扶手带中心线之间的距离>300mm时,或者相邻扶手带中心线之间的距离>400mm时应在扶手盖板上装设防滑行装置。装置包含固定部件,与扶手带距离≥100mm、间隔距离≤1800mm,高度≥20mm,无锐角或锐边	

检验类别	项目及类别	检验项目及其内容(要点)	自检结果
C	4 扶手装置和围裙板	4.3 扶手装置要求, 朝向梯级、踏板或胶带一侧扶手装置部分应是光滑的。其压条或镶条的装设方向与运行方向不一致时, 其凸出高度不应超过 3mm, 应坚固且具有圆角或倒角的边缘。围裙板与护壁板之间的连接处的结构应无产生钩绊的危险	
C		4.4 护壁板之间的空隙, 护壁板之间的空隙不应大于 4mm, 其边缘应呈圆角和倒角状	
C		4.5 围裙板接缝, 围裙板应当垂直、平滑, 接缝应是对接缝。长距离的自动人行道, 可采取其他特殊连接方法来替代对接缝	
B		4.6 梯级、踏板或胶带与围裙板间隙 (1) 自动扶梯或自动人行道的围裙板设置在梯级、踏板或胶带的两侧, 任何一侧的水平间隙 Δ 不应大于 4mm, 在两侧对称位置处测得的间隙总和 Σ 不应大于 7mm。 (2) 如果自动人行道的围裙板设置在踏板或胶带之上时, 则踏板表面与围裙板下端间所测得的垂直间隙 h 不应超过 4mm。踏板或胶带的横向摆动不允许踏板或胶带的侧边与围裙板垂直投影间产生间隙。	<input type="checkbox"/> (1) $\Delta_{\max} = \underline{\hspace{1cm}} \text{ mm}$ $\Sigma_{\max} = \underline{\hspace{1cm}} \text{ mm}$ <input type="checkbox"/> (2) $h_{\max} = \underline{\hspace{1cm}} \text{ mm}$
C	5 梳齿与梳齿板	4.7 防夹装置, ①由刚性和柔性部件(例如: 毛刷、橡胶型材)组成; ②从围裙板垂直表面起的突出量应最小为 33mm, 最大为 50mm; ③刚性部件应有 18mm 到 25mm 的水平突出, 并具有符合规定的强度。柔性部件的水平突出应为最小 15mm, 最大 30mm; ④在倾斜区段, 围裙板防夹装置的刚性部件最下缘与梯级前缘连线的垂直距离应在 25mm 和 30mm 之间; ⑤在过渡区段和水平区段, 围裙板防夹装置的刚性部件最下缘与梯级表面最高位置的距离应在 25mm 和 55mm 之间; ⑥刚性部件的下表面应与围裙板形成向上不小于 25° 的倾斜角, 其上表面应与围裙板形成向下不小于 25° 倾斜角; ⑦围裙板防夹装置的末端部分应逐渐缩减并与围裙板平滑相连。围裙板防夹装置的端点应位于梳齿与踏面相交线前(梯级侧)不小于 50mm, 最大 150mm 的位置	
C		5.1 梳齿与梳齿板, 梳齿板梳齿或踏板面齿应完好, 不得缺损。梳齿板梳齿与踏板面齿槽的啮合深度应至少为 4mm。间隙不应超过 4mm	
B		6.1 扶手带入口保护, 在扶手转向端的扶手带入口处应设置手指和手的保护装置, 该装置动作时, 驱动主机应当不能启动或者立即停止	
B		6.2 梳齿板保护, 当异物卡入, 并且梳齿与梯级或者踏板不能正常啮合, 导致梳齿板与梯级或踏板发生碰撞时, 自动扶梯或自动人行道应自动停止运行	
B	6 监控和安全装置	6.3 超速保护 (1) 在速度超过名义速度的 1.2 倍之前自动停止运行。如果采用速度限制装置, 该装置应能在速度超过名义速度的 1.2 倍之前切断电源。如果在设计上能防止超速, 则可不考虑上述要求 (2) 该装置动作后, 只有手动复位故障锁定, 并且操作开关或检修控制装置才能重新启动。即使电源发生故障或恢复供电, 此故障锁定应当始终保持有效。	
B		6.4 非操纵逆转保护 (1) 自动扶梯或倾斜式自动人行道($\alpha \geq 6^\circ$)应设置一个装置, 使其在梯级, 踏板或胶带改变规定运行方向时, 自动停止运行 (2) 该装置动作后, 只有手动复位故障锁定, 并操作开关或检修控制装置才能重新启动。即使电源发生故障或恢复供电, 此故障锁定应当始终保持有效	

检验类别	项目及类别	检验项目及其内容(要点)	自检结果
B	6.5 梯级踏板或胶带的驱动元件保护	(1)直接驱动梯级、踏板或胶带的元件(如:链条或齿条)的断裂或过分伸长,自动扶梯或自动人行道应自动停止运行。	
		(2)保护装置动作后,只有手动复位故障锁定,并操作开关或检修控制装置才能重新启动。即使电源发生故障或恢复供电,此故障锁定应始终保持有效	
B	6.6 驱动装置与转向装置之间的距离缩短保护。驱动装置与转向装置之间的距离发生过分伸长或缩短时,应自动停止运行		
B	6.7 梯级或踏板的下陷保护	(1)当梯级或踏板的任何部分下陷导致不再与梳齿啮合,应有安全装置使自动扶梯或自动人行道停止运行。该安全装置应设置在每个转向圆弧段之前并在梳齿相交线之前有足够距离的位置,以保证下陷的梯级或踏板不能到达梳齿相交线。	
		(2)该装置动作后,只有手动复位故障锁定,并操作开关或检修控制装置才能重新启动。即使电源发生故障或恢复供电,此故障锁定应始终保持有效。 本条不适用于胶带式自动人行道	
B	6.8 梯级或踏板的缺失保护	(1)应能够通过装设在驱动站和转向站的装置检测梯级或踏板的缺失,并在缺口从梳齿板位置出现之前停止。	
		(2)该装置动作后,只有手动复位故障锁定,并操作开关或检修控制装置才能重新启动。即使电源发生故障或恢复供电,此故障锁定应始终保持有效	
B	6.9 扶手带速度偏离保护,应设扶手带速度监控装置,当扶手带速度与梯级(踏板、胶带)实际速度偏差最大超过15%,并且持续时间达到5s~15s时,停止运行		
B	6.10 多台连续且无中间出口或中间出口被建筑出口(例如闸门、防火门)阻挡的自动扶梯或自动人行道,其中的任意一台停止运行时其他各台应同时停止		
B	6.11 检修盖板和楼层板	(1)应当采取适当的措施(如安装楼层板防倾覆装置、螺栓固定等),防止楼层板因人员踩踏或者自重的作用而发生倾覆、翻转;	
		(2)监控检修盖板和楼层板的电气安全装置的设置应符合下列要求之一:①移除任何一块检修盖板或者楼层板时,电气安全装置动作;②如果机械结构能够保证只能先移除某一块检修盖板或者楼层板时,至少在移除该块检修盖板或者楼层板后,电气安全装置动作	
B	6.12 制动器松闸故障保护	(1)应设置制动系统监控装置,当自动扶梯和自动人行道启动后制动系统没有松闸,驱动主机应立即停止	
		(2)该装置动作后,只有手动复位故障锁定,并操作开关或检修控制装置才能重新启动。即使电源发生故障或恢复供电,此故障锁定应始终保持有效	
B	6.13 附加制动器	(1)在下列任何一种情况下,自动扶梯和倾斜式自动人行道应设置一个或多个机械式(利用摩擦原理)附加制动器: ①工作制动器和梯级、踏板或者胶带驱动装置之间不是用轴、齿轮、多排链条、多根单排链条连接的; ②工作制动器不是机—电式制动器; ③提升高度超过6m。 ④公共交通型自动扶梯和自动人行道	
		(2)附加制动器应功能有效	

检验类别	项目及类别	检验项目及其内容(要点)	自检结果
C	7 检修装置	7.1 检修控制装置的设置	(1) 在驱动站和转向站内至少应提供一个用于便携式控制装置连接的检修插座, 检修插座的设置应能使检修控制装置到达自动扶梯或自动人行道的任何位置。 (2) 每个检修控制装置应配置一个停止开关, 停止开关应: ①手动操作; ②有清晰的位置标记; ③符合安全触点要求的安全开关; ④需要手动复位。 (3) 检修控制装置上应有明显识别运行方向的标识
		7.2 检修控制装置的操作	(1) 控制装置的操作元件应能防止发生意外动作, 运行应依靠持续操作, 当使用检修控制装置时, 其他所有启动开关都不起作用 (2) 当连接一个以上的检修控制装置时, 所有检修控制装置都不起作用; 按照 GB16899—1997 及更早期标准生产的自动扶梯与自动人行道, 当连接一个以上的检修控制装置时, 允许同时都启动才能起作用 (3) 检修运行时, 电气安全装置(除了 6.7, 6.8, 6.9, 6.10, 6.11 和 6.12 所述除外)应当有效; 按照 GB16899—1997 及更早期标准生产的自动扶梯与自动人行道, 安全开关和安全电路应当仍起作用
C	8 自动启动、停止	8.1 采用待机运行(自动启动或加速)的自动扶梯或自动人行道, 当乘客到达梳齿和踏面相交线之前, 应当已经启动和加速	
C		8.2 采用自动启动的自动扶梯或自动人行道, 当乘客从预定运行方向相反的方向进入时, 自动扶梯或自动人行道仍应按预先确定的方向启动, 运行时间应不少于 10s。 当乘客通过后, 自动扶梯或自动人行道应有足够的时间(至少为预期乘客输送时间再加上 10s)才能自动停止运行	
B	9 标志	9.1 使用须知, 在自动扶梯或自动人行道入口处应设置使用须知的标牌, 标牌须包括以下内容: ①应拉住小孩; ②应抱住宠物; ③握住扶手带; ④禁止使用非专用手推车(无坡度自动人行道除外)。这些使用须知, 应尽可能用象形图表示	
C		9.2 产品标识, 自动扶梯或自动人行道至少在一个出入口的明显位置, 应有产品标识: ①制造单位的名称; ②产品型号; ③产品编号; ④制造年份	
C	10 运行检查	10.1 在额定频率和额定电压下, 梯级、踏板或胶带沿运行方向空载时所测的速度与名义速度之间的最大允许偏差为±5%	
C		10.2 扶手带的运行速度相对于梯级、踏板或胶带的实际速度的允许偏差为 0~+2%	
B	10.3 制停距离	(1) 空载和有载向下运行的自动扶梯: 名义速度 制停距离范围 0.50m/s 0.20~1.00m 0.65m/s 0.30~1.30m 0.75m/s 0.40~1.50m	_____ m
		(2) 空载和有载水平运行或有载向下运行的自动人行道: 名义速度 制停距离范围 0.50m/s 0.20~1.00m 0.65m/s 0.30~1.30m 0.75m/s 0.40~1.50m 0.90m/s 0.55~1.70m	_____ m

注: “自检结果”栏“√”代表“合格”; “×”代表“不合格”; “/”代表“无此项”。要求测试数据的项目应填写实测数据。