

电梯年度维保自检报告

（适用于曳引驱动电梯、杂物电梯、液压电梯、自动扶梯和自动人行道）

设备档案号			
使用单位			
使用单位代码			
设备使用场所			
使用单位联系人		联系电话	
设备型号		出厂编号	
额定载重量 / 倾斜角	kg/ °	额定速度 / 名义速度	m/s
额定压力		层站门数	层 站 门
维保联系人		维保电话	
日常维护保养合同编号			
使用单位电梯安全管理人员及其证书编号			
维保单位特种设备作业人员及其证书编号（1）			
维保单位特种设备作业人员及其证书编号（2）			
<p>检查依据：</p> <p>TSG T5002-2017 《电梯维护保养规则》</p> <p>TSG 08-2017 《特种设备使用管理规则》</p> <p>GB/T18775-2009 《电梯、自动扶梯和自动人行道维修规范》</p> <p>TSG T7001-2009 《电梯监督检验和定期检验规则—曳引与强制驱动电梯》</p> <p>TSG T7004-2012 《电梯监督检验和定期检验规则—液压电梯》</p> <p>TSG T7005-2012 《电梯监督检验和定期检验规则—自动扶梯与自动人行道》</p> <p>TSG T7006-2012 《电梯监督检验和定期检验规则—杂物电梯》</p> <p>6 个 1 号和 2 号修改单（质检总局第 191 号，质检总局第 44 号）</p>			
<p>声明：</p> <p style="text-align: center; font-size: 1.2em;">该梯经本单位检查合格</p> <p>自检人员签名： _____ 、 _____</p> <p>审核人员签名： _____</p> <p style="text-align: right;">检查日期： _____</p>			

自动扶梯与自动人行道自检记录

设备档案号				
设备品种	<input type="checkbox"/> 自动扶梯 <input type="checkbox"/> 自动人行道	型	号	
产品编号		制	造	日
制造单位名称				
使用单位地址				
设备使用地点				
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		改造日期		
改造单位名称				
维护保养单位名称				
维护保养单位联系人		应急救援电话		
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		
检查依据	1. 《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)及其 1 号修改单、 2 号修改单 2. 《电梯维护保养规则》TSG T5002-2017 3. 《特种设备使用管理规则》TSG 08-2017			
检查结论				
自检人员签名： _____ 、 _____ 审核人员签名： _____ <div style="text-align: right; margin-top: 10px;">检查日期： _____</div>				

项目及类别		检查内容与要求	检查结果
1 技术 资料	1.4 使用 资料 B	(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，至少包括 1.1、1.2、1.3 项所述文件资料[1.2 的(3)项和 1.3 的(4)项除外]，以及监督检验报告、定期检验报告、日常检查与使用状况记录、日常维护保养记录、年度自行检查记录或者报告、运行故障和事故记录等，保存完好	
		(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 合同编号：_____	
		(5)电梯安全管理人员的特种设备作业人员证 安全管理人员： 姓名：_____ 证号：_____	
2 驱动 与 转向 站		2.2C 如果转动部件易接近或对人体有危险，应设置有效的防护装置，特别是必须在内部进行维修工作的驱动站或者转向站的梯级和踏板转向部分	
		2.3C 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	
		2.5B 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，在打开门或者活板门后能够方便操纵	
		2.6 C 当辅助设备分别单独供电时，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	
		2.7B 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	
		2.9 C 电气绝缘，标称电压安全电压时 ≥ 0.25 ， $\leq 500V$ 时 ≥ 1.00 ， $> 500V$ 时 $\geq 1.00(M\Omega)$	动力电路：___M Ω 照明电路：___M Ω
		2.10 C 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	
	2.14 手动 盘车 装置 C	(1)手动盘车装置，应容易接近，安全可靠。盘车装置不得采用曲柄或者多孔手轮 ★(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	
	2.15B(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		
3 相 邻 区 域		3.1C 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	_____Lx
	3.2 出 入 口 C	(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；如果该区域的宽度不小于扶手带外缘之间距离的两倍加上每边各 80mm，则其纵深尺寸允许减少至 2m	上:纵深___m;宽度___m 下:纵深___m;宽度___m
		(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	ΔH_{\min} =___mm; 距外缘 最大___mm, 最小___ mm

项目及类别	检查内容与要求	检查结果	
3 相 邻 区 域	3.4B 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)	H _{min} =____m; 位于扶手带下__mm	
	3.5C 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	D _{水平 min} =__mm; D _{垂直 min} =__mm	
4 扶 手 装 置 和 围 裙 板	4.1C 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	____mm	
	4.2 扶 手 防 爬/ 阻 挡/ 防 滑 行 装 置 B	(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≥1000 mm，并无踩脚处。高度与扶手带表面齐平	位于地面上__m; 延伸__m
		(2)与墙相邻，且外盖板宽度>125 mm 时，或相邻平行布置，并且共用外盖板的宽度大于 125 mm 时，在上、下端部应安装阻挡装置，延伸到扶手带下缘 25~150mm	延伸到扶手带下缘__mm
		(3)建筑物(墙)和扶手带中心线之间的距离>300mm 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≥100 mm、间隔距离≤1800mm，高度≥20mm，无锐角或锐边	与扶手带距离__mm; 间隔距离____mm; 高度____mm
	4.3 C 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		
	4.4C 护壁板之间的空隙不应大于 4mm，其边缘应呈圆角和倒角状		
4.5C 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			
4.6 梯 级、 踏 板 或 胶 带 与 围 裙 板 间 隙 B	(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△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	□(1) △ _{max} =__mm Σ _{max} =__mm □(2) h _{max} =__mm	
4.7 防 夹 装 置 C	(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 33 mm，最大为 50 mm； (3) 刚性部件应有 18 mm 到 25 mm 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 15 mm，最大 30 mm； (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 25 mm 和 30 mm 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 25 mm 和 55 mm 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 50 mm，最大 150 mm 的位置	(2) 突出量__mm; (3) 刚性____mm; 柔性____mm (4) D _{垂直 max} =__mm; D _{垂直 min} =__mm (5) D _{垂直 max} =__mm; D _{垂直 min} =__mm (6) ____° (7) D _{max} =__mm; D _{min} =__mm	

项目及类别	检查内容与要求	检查结果	
5	5.1C 梳齿板梳齿或踏板面齿应完好，不得有缺损。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	最小啮合深度__mm； 最大间隙____mm	
6 监 控 和 安 全 装 置	6.1 B 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		
	6.2B 当异物卡入，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		
	6.3 超速 保护 B	(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,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	
	6.4 非操纵逆 转保护 B	(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，此故障锁定应始终保持有效	
	6.5 梯级踏板 或胶带的 驱动元件 保护 B	(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	
	6.6 驱动装置与转向装置之间的 距离缩短保护 B	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	
	6.7 梯级或踏 板的下陷 保护 B	(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	
	6.8 梯级或踏 板的缺失 保护 B	★(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	
	★6.9 B 扶手带速度偏离保护，应设扶手带速度监控装置，当扶手带速度偏离梯级、踏板、或者胶带实际速度大于-15%且持续时间达到 5 秒~15 秒时，停止运行	____s	
	6.10B 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		
6.11 检修盖板 和楼层板 B	(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		

项目及类别		检查内容与要求	检查结果
6 监 控 和 安 全 装 置	6.12 制动器松闸 故障保护 B	★(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,并且操作开关或者检修控制装置才能重新启动自动扶梯或者自动人行道。即使电源发生故障或者恢复供电,此故障锁定应当始终保持有效	
	6.13 附加制 动器 B	(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	
7 检 修 装 置	7.1 检修控制装 置的设置 C	(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 C	(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应不起作用	
★(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应不起作用 ★(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			
8 自 动 启 停	8.1 C 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		
	8.2C 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	反向进入运行____s; 通过后____s停止	
9 标 志	9.1B 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		
10 运 行 检 查	10.2C 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%		____%
	10.3 制 停 距 离 B	(1)空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)空载水平运行或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

项目及类别		检查内容与要求	检查结果
11 ≡ 电 梯 维 护 保 养 规 则 ≡ 附 加 项 目	11.1 驱动与 转向站	电器部件清洁，接线有效	
		故障显示板信号功能正常	
		设备运转状况，正常，没有异响和抖动	
		减速机润滑油，油量适宜、无渗油	
		减速机润滑油，按照制造单位要求进行检查更换	
		电机通风口清洁	
		自动润滑油罐油位油位正常，润滑系统工作正常	
		分离机房、各驱动站和转向站清洁、无杂物	
		主接触器工作可靠	
		电缆无破损，固定牢固	
	电气安全装置动作可靠		
	11.2	上下出入口和扶梯之间的保护栏杆牢固可靠	
	11.3 扶手装 置和围 裙板	扶手带表面无毛刺，无机械损伤，出入口处居中，运行无摩擦	
		扶手带托轮、滑轮群、防静电轮清洁，无损伤，托轮转动平滑	
		扶手带内侧凸缘处无损伤，清洁扶手导轨滑动面	
		扶手带断带保护开关功能正常	
		扶手带导向块和导向轮清洁，工作正常	
		内外盖板连接紧密牢固，连接处的凸台、缝隙符合标准	
		围裙板安全开关测试有效	
	11.4	在进入梳齿板处的梯级与导轮的轴向窜动量符合制造单位要求	
	11.5 监控和 安全装 置	制动器机械装置清洁，动作正常；	
		制动器状态检测开关，工作正常	
		驱动主机的固定牢固可靠	
		制动衬厚度不小于制造单位要求	
		制动器机械装置，润滑，工作有效	
		主机速度检测功能功能可靠，清洁感应面，感应间隙符合制造单位要求	
		电动机与减速机联轴器连接无松动，弹性元件外观良好，无老化等现象	
		主驱动链运转正常，电气安全保护装置动作有效	
		梯级滚轮和梯级导轨工作正常	
		梯级轴衬润滑有效	
		梯级链润滑运行工况正常	
		防灌水保护装置动作可靠(雨季到来之前必须完成)	
主驱动链，清理表面油污，润滑			
主驱动链链条滑块清洁，厚度符合制造单位要求			
扶手带张紧度张紧弹簧负荷长度符合制造单位要求			
梯级踏板加热装置功能正常，温度感应器接线牢固(冬季到来前必须完成)			
11.6 运行检查	运行方向显示工作正常		
	设备运行状况正常，没有异响和抖动		

注：“检查结果”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。