

iDCB Series

iDCB 系列

Elevator Door Controller

电梯门控制器

Product Guide | Features & Characteristics
产品介绍 | 功能特点

ElevatorCtrl.com



电梯控制系统@易先

广东 深圳



扫一扫上面的二维码图案，加我为朋友。

销售:张经理 186-8893-8798 电话/微信

iDCB 门机控制器, 深圳易先 厂家直销价, 提供全部技术支持, 包搞定技术支持, 支持长达 2 个月的 免费试用和测试!

产品特点 Product Features

- 同步/异步电机一体化控制(可选) 可选支持异步电机机加编码器或者异步电机加 4 个开关信号

Optional integrated synchronous and asynchronous control. Optional supports asynchronous motor with encoder or asynchronous motor with four switch signals.

- 支持普通增量编码器的永磁同步电机闭环矢量控制

Supports closed-loop vector control for permanent magnet synchronous motors with standard incremental encoders

- 关门受阻，自动开门，保证使用安全，受阻扭矩可调节

Automatic door opening when closing is obstructed, ensuring safety, Resistance torque is adjustable.

- 支持速度控制、距离控制两种模式

Supports both speed control and distance control modes

- 距离控制时，自动学习门宽，易用且好用的 App 直接调试和配置，高端操控界面

Automatic door width learning in distance control mode, with an easy-to-use App for direct debugging and configuration. with a high-end control interface

- 8 个数字输入端子、3 个常开常闭输出继电器，输入输出功能均可用户编辑

8 digital input terminals, 3 normally open/normally closed output relays, with user-editable input and output functions

- 超薄设计，仅有 2.9 cm 厚，支持安装在门机内部

Ultra-thin design, only 2.9 cm thick, Supports installation within the door operator machine.

- IP20 防护，零噪音运行，支持高达 300V AC 电源输入而不损坏，可跟随母线电压波动自动调整输出电压

IP20 protection, zero-noise operation, Supports up to 300V AC power input without damage. Automatically adjusts the output voltage according to bus voltage fluctuations.

- 支持 CAN 总线通讯控制，高效安全

Supports CAN bus communication control, efficient and secure

- 一键调试，速度曲线自动生成，简单易用，可以使用 App 或者小程序进行快速配置和调试

One-click debugging with automatic speed curve generation, simple and easy to use. Can be quickly configured and debugged via App or mini-program.

- 门刀距离学习，运行曲线更加精确与平滑

Door vane distance learning for more precise and smooth operation curves

- 过/欠压保护、过流保护、相间短路保护、断电防夹保护、同步电机封星功能

Over/under voltage protection, OverCurrent protection, phase-to-phase short circuit protection, power-off anti-pinch protection, Synchronous motor short-circuit braking function

- 智能实时调整输出保持力矩，既能保维持门系统的位置不溜车，使电机更节能降温

It intelligently adjusts the holding torque in real-time. This ensures the door position without drifting, while also making the system more energy-efficient and reducing motor operating temperature.

- 门系统惯量识别，自动判断运行动能、摩擦力、自闭力等，约束门机驱动器的输出

Door system inertia recognition, automatically determining operating kinetic energy, friction, self-closing force, etc., to constrain the output of the door machine drive.

- 自动识别电机和编码器相序，根据电机相序，自动适配编码器相序，无需更改编码器接线
- 运行时间统计和开关门次数统计

Automatically identifies the motor and encoder phase sequences, and adapts the encoder phase sequence according to the motor phase sequence without requiring encoder wiring changes.

Operating time statistics and door opening/closing count statistics.

目录

- 产品特点 Product Features..... 2
 - 1.1 尺寸与安装 Size&Install 6
 - 1.2 产品尺寸包装与手机大小参考..... 7
 - 1.3 产品尺寸与 门机 大小 厚度 安装 等 参考..... 8
 - 1.4 部分客户的现场应用图示..... 9
 - 1.4.1 iDCB 门机控制器 支持同步电机+ABZ 编码器,替代 Monach 默纳克 现场实拍图... 9
 - 1.4.2 iDCB 门机控制器 支持异步电机+4 个开关 的速度控制模式 替代 Monach 默纳克 现场实拍图 10
 - 1.4.3 门机厂/门头厂 A 对 iDCB 门机控制器进行测试和使用 同步电机+ABZ 编码器...11
 - 1.4.4 门机厂/门头厂 B 对 iDCB 门机控制器进行测试和使用 同步电机+ABZ 编码器...12
 - 1.4.5 iDCB 门机控制器 支持异步电机+4 个开关 的速度控制模式 替代 松下门机变频器, 现场实拍图 13
 - 1.4.6 门头配件厂 C 对 iDCB 门机控制器进行测试和使用 同步电机+ABZ 编码器14
 - 1.4.7 国外门机厂/门头厂 D 对 iDCB 门机控制器进行测试和使用 同步电机+ABZ 编码器15
 - 1.4.8 国外门机厂/门头厂 E 对 iDCB 门机控制器进行测试和使用 同步电机+ABZ 编码器16
 - 1.4.9 门机厂/门头厂 F 对 iDCB 门机控制器进行测试和使用 同步电机+ABZ 编码器....17
 - 1.5 技术规格 Technical Data 18
 - 1.6 同步电机 和 端子控制模式 的安装使用流程图 Installation & Usage Flowchart for Sync. Motor With Terminal Control Mode..... 20
 - 1.7 配置参数概览 Config Parameters Overview 24
 - 1.8 手机 App Mobile App 31
 - 1.8.1 搜索并连接控制器 Search&Connect Controller 31
 - 1.8.2 可以修改设备名 can change the device name..... 32
 - 1.8.3 界面功能 UI Function 33
 - 1.8.4 使用微信小程序 Wecha Mini Program.....35
 - 1.9 替代和改造案例介绍(贝斯特、默纳克、松下、海普蒙特、展鹏、宁波申菱、宁波欧菱、艾默生) 可直接替换,包括但不限于上面列出的,这些门机变频器..... 36
 - 1.9.1 替换 松下(AAD03011DK 等) 门机变频器 异步机+4 个开关 速度控制36
 - 1.9.2 替换 松下(AAD03010 等) 门机变频器 异步机+编码器 距离控制 38
 - 1.9.3 替换 展鹏 门机变频器 异步机 磁通矢量控制 39
 - 1.9.4 替换 展鹏 门机变频器 异步机 磁通矢量控制 现场实战记录40
 - 1.9.5 替换 贝斯特 门机变频器 同步机+编码器 距离控制.....46
 - 1.9.6 替换 Monach 默纳克(NICE900,WISE900 等等) 门机变频器(同步机+编码器 距离控制) 47

1.9.7 替换 Monach 默纳克(NICE900,WISE900 等等) 门机变频器(异步机+4 个开关 速度控制) 48

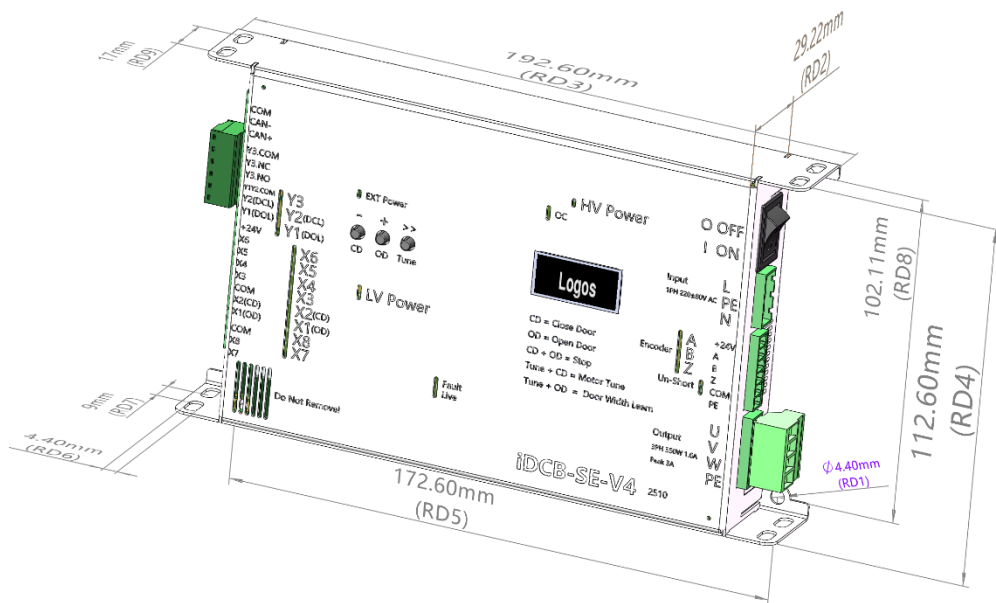
1.9.8 替换 海浦蒙特 MONT20 (MT10,MT20,MT30,易升门机等) 门机变频器(同步机距离控制) 50

1.9.9 替换 海浦蒙特 MONT20 (MT10,MT20,MT30,易升门机等) 门机变频器(异步机速度控制) 51

1.9.10 替换 安利索 门机变频器 异步机+4 开关 速度控制 或 定制款门机 适配 5V/12V/15V 编码器
距离控制..... 53

1.9.11 替换 艾默生(TD3200 等) 门机变频器..... 54

1.1 尺寸与安装 Size&Install



本产品采用最新技术，配备一体化制造的全金属外壳以提升散热效能。产品内部设有精密温控系统。

This product use the latest technology and uses an integrally manufactured all-metal casing to enhance heat dissipation efficiency. The product is equipped with a precise temperature control system.

1.2 产品尺寸包装与手机大小参考



超薄设计，仅有 2.9cm 厚，零噪音运行，全金属外壳，耐用散热好。

1.3 产品尺寸与 门机 大小 厚度 安装 等 参考



1.4 部分客户的现场应用图示

1.4.1 iDCB 门机控制器 支持同步电机+ABZ 编码器,替代 Monach 默纳克 现场实拍图
直接对照后面的改造指南,一对一接好线后,再进行门宽学习,即可使用

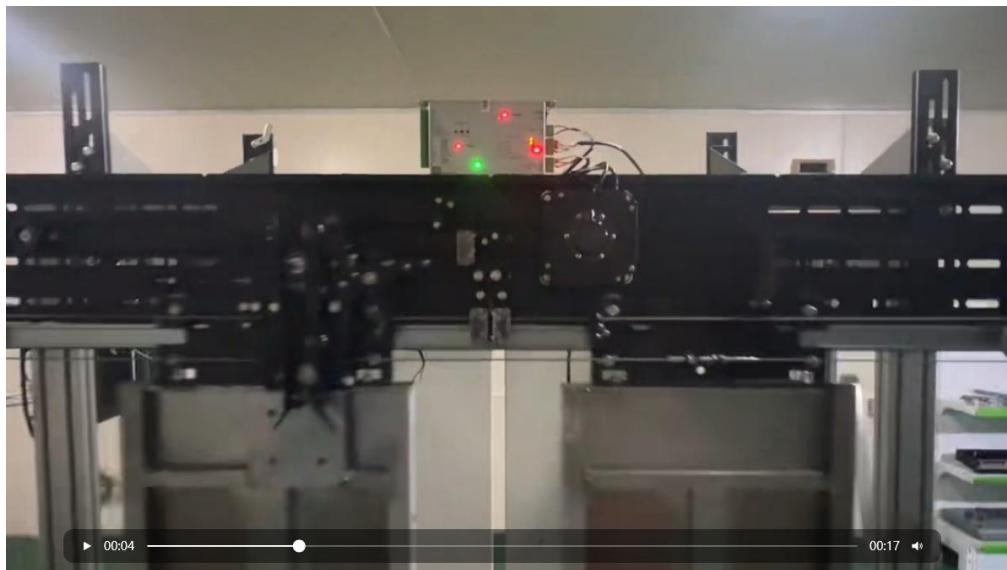


1.4.2 iDCB 门机控制器 支持异步电机+4个开关 的速度控制模式 替代 Monach 默纳克 现场实拍图

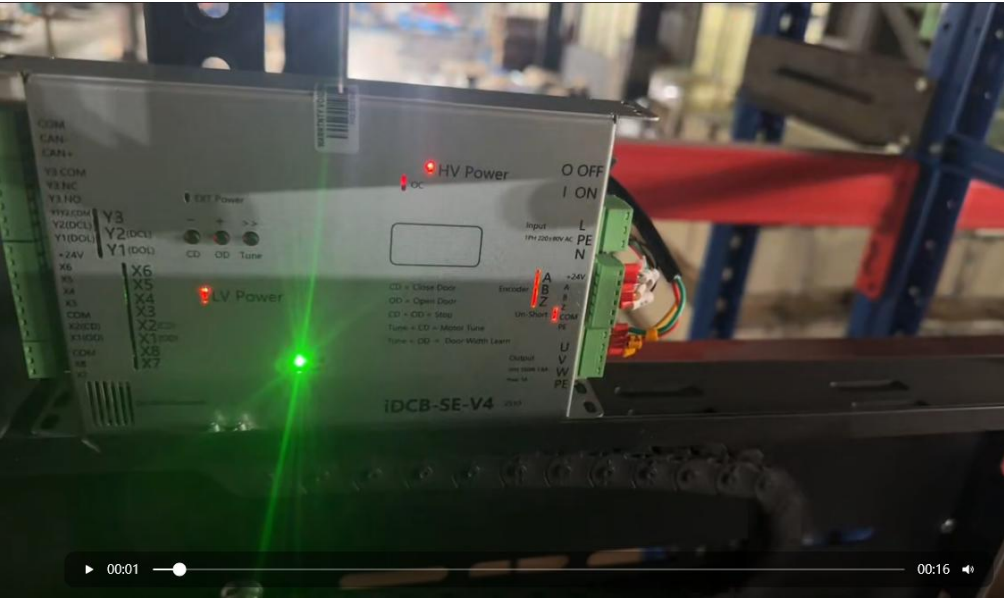
直接对照后面的改造指南,接好线后,再进行开关信号和开关门速度设置 即可使用



1.4.3 门机厂/门头厂 A 对 iDCB 门机控制器进行测试和使用 同步电机+ABZ 编码器



1.4.4 门机厂/门头厂 B 对 iDCB 门机控制器进行测试和使用 同步电机+ABZ 编码器



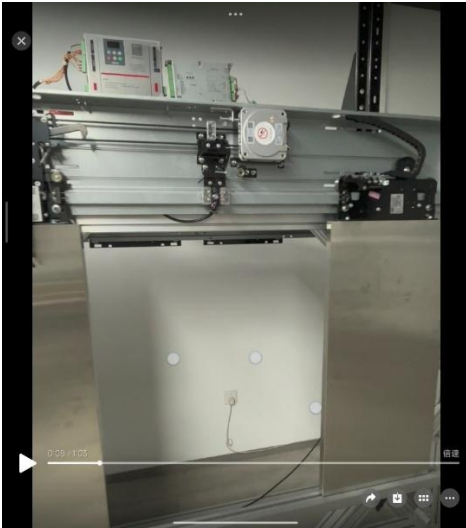
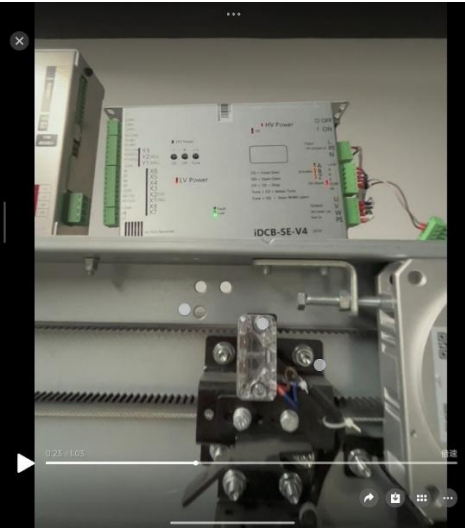
1.4.5 iDCB 门机控制器 支持异步电机+4个开关 的速度控制模式 替代 松下门机变频器, 现场实拍图

直接对照后面的改造指南,接好线后,再进行开关信号和开关门速度设置 即可使用

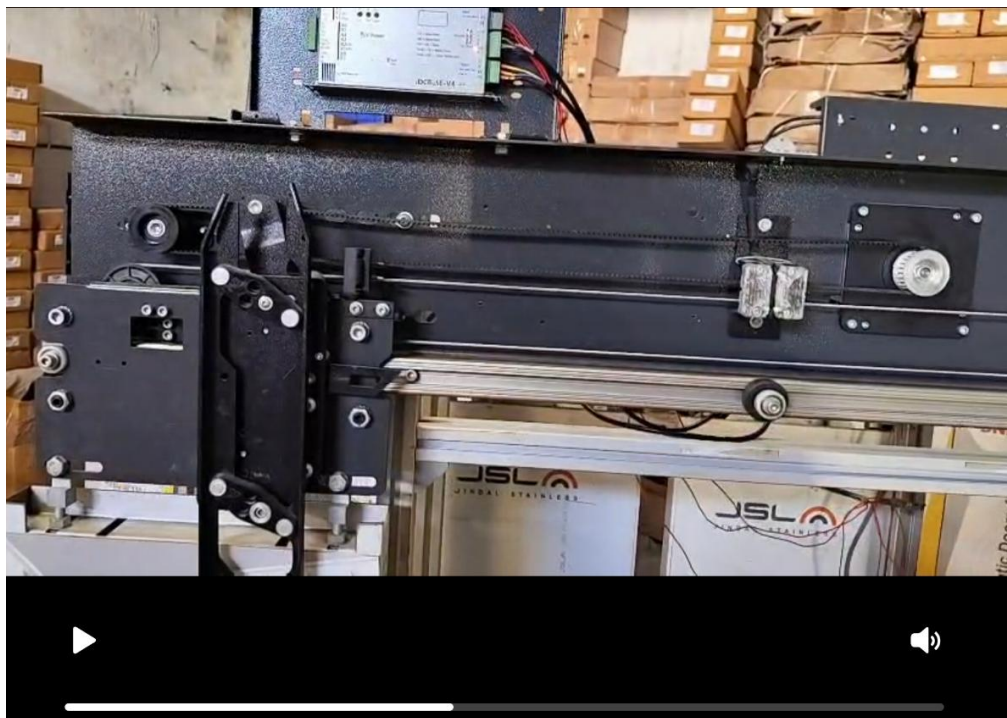


2025.10.28 13:25

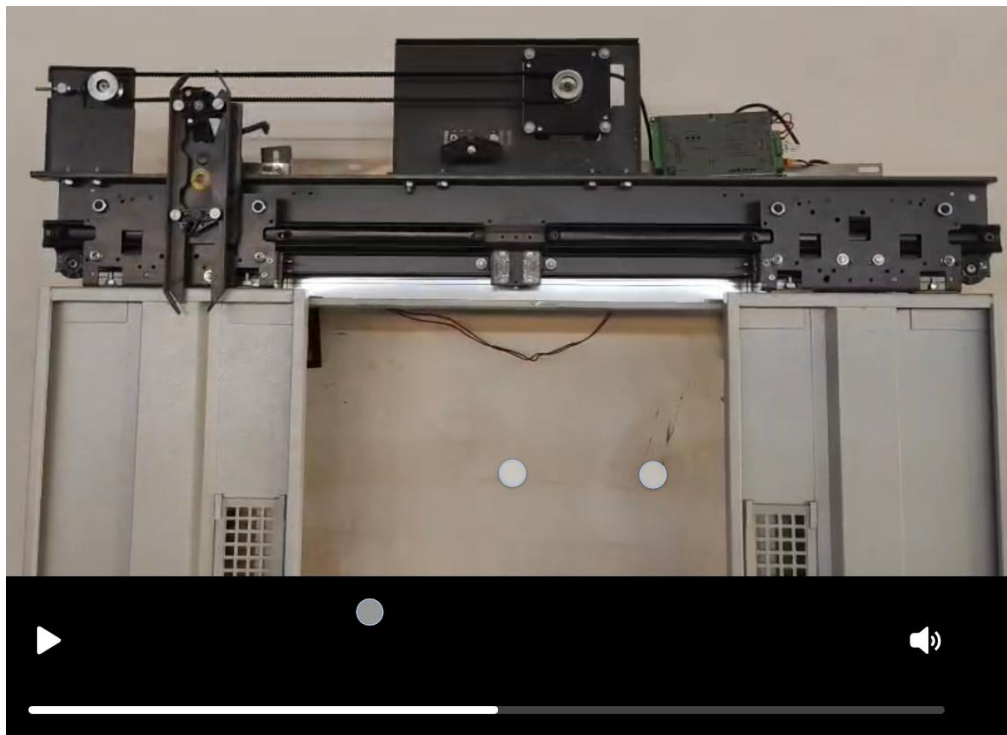
1.4.6 门头配件厂 C 对 iDCB 门机控制器进行测试和使用 同步电机+ABZ 编码器



1.4.7 国外门机厂/门头厂 D 对 iDCB 门机控制器进行测试和使用 同步电机+ABZ 编码器



1.4.8 国外门机厂/门头厂 E 对 iDCB 门机控制器进行测试和使用 同步电机+ABZ 编码器



1.4.9 门机厂/门头厂 F 对 iDCB 门机控制器进行测试和使用 同步电机+ABZ 编码器



1.5 技术规格 Technical Data

电气规格 Electrical Specification			
输入电压范围 Input Voltage Range	单相 Single phase: 220V±80V AC		
输出电压 Output Voltage	0V - 输入电压 0V - Input voltage		
输出频率 Output Frequency	0.00 - 99.99Hz		
型号功能选型 Model Function Selection			
iDCB-Std	可驱动交流异步电机和永磁同步电机 Can drive AC Asyn. motor and permanent magnet Syn. motor		
iDCB-SE	针对主流新梯门机优化的,可驱动永磁同步电机 Optimized for mainstream new elevator door systems,Can drive permanent magnet Syn. motor		
iDCB-Pro	可驱动交流异步电机和永磁同步电机,配备彩色液晶显示屏,全程智能运行速度曲线规划及 AI 故障预测 Can drive AC Asyn. motor and permanent magnet Syn. Motor, Equipped with a color LCD screen, full-range intelligent motion profile planning, and AI-based fault prediction.		
控制特性 Control Characteristic			
控制方式 Control Mode	闭环矢量控制 FVC	开环矢量控制 SVC	磁通矢量控制 Flux Vector Control
调速范围 Speed Range	1:1000	1:100	1:50
调速精度 Speed Accuracy	± 0.05%	± 0.5%	± 0.5%
启动转矩 Starting Torque	180%额定转矩@0Hz 180% rated torque @ 0Hz	180%额定转@0.5Hz 180% rated torque @ 0.5Hz	150%额定转@1Hz 150% rated torque @ 1Hz
分辨率 Resolution	频率: 0.01Hz; 电流: 0.01A Frequency: 0.01Hz; Current: 0.01A		
功能 Function			
主要功能 Main Function	控制交流永磁同步电机时, 支持空载和带载方式调谐电机参数和编码器零点位置 When controlling AC PMSM, it supports no-load/load tuning and encoder zero position of motor parameter 自动识别电机和编码器相序 Automatically identifies the motor and encoder phase sequences 支持配置普通 ABZ 编码器, 实现交流永磁同步电机的闭环矢量控制 Support normal ABZ encoder, achieve closed loop vector control of AC PMSM 支持接收开路集电极或推挽类型的编码器输入信号 Support receiving open collector or push-pull encoder input signal Distance control and speed control		

	具有距离控制、速度控制两种控制方式 Distance control and speed control 支持门宽自学习、自动循环演示、遇阻自动识别 Support door width self-learning, auto demo loop, resistance auto recognition	
保护功能 Protection	过载保护、过压保护、欠压保护、过流保护、相间短路保护等 Overload protection, overvoltage protection, under-voltage protection, overcurrent protection, phase-to-phase short circuit protection, etc.	
输入输出 Input and Output		
电源输出 Power Supply	最大输出电流 500mA Max. output current is 500mA	
数字输入 Digital Input	8 个输入口,X1 - X8, X1 默认为 OD, X2 默认为 CD,输入阻抗 4.7kΩ, NPN 信号输入,低电平有效 8 input terminals, X1-X8, with X1 defaulting to OD and X2 defaulting to CD,Input impedance: 4.7kΩ,NPN signal input, active low	
数字输出 Digital Output	3 个输出口, Y1 - Y3, Y1 默认为 DOL, Y2 默认为 DCL 3 output terminals, Y1-Y3, with Y1 defaulting to DOL and Y2 defaulting to DCL.	Y1,Y1 容量 Capacity: 30VDC/100mA
		Y3 继电器触点容量 Relay contact capacity: 10A@250VAC 5A@30VDC
编码器类型 Encoder Type	ABZ 编码器(NPN) ABZ encoder(NPN)	
通讯 Communication	CAN+, CAN-,与电梯系统进行 CAN 通讯 CAN+, CAN-,CAN communication with elevator control system	
操作与显示 Operation and Display		
设备面板操作 Device Panel Operation	3 个按键,可以进行电机调谐,门宽学习,急停/停机,开门,关门 Three buttons for motor tuning, door width learning, and emergency stop/stop, open and close.	
手机 App 设置 Mobile Phone App Setting	使用蓝牙 BLE4.0 及以上 支持安卓 Android 9 及以上 支持 iOS 18 及以上 支持微信小程序 Supports Bluetooth BLE 4.0 or above Compatible with Android 9 or later Compatible with iOS 18 or later Supports WeChat Mini Program	
OTA 无线空中升级软件 OTA Wireless Over-The-Air Software Upgrade	使用蓝牙 BLE4.0 及以上,支持安卓 Android 9 及以上,进行无线升级 Supports wireless upgrades via Bluetooth BLE 4.0 or higher, compatible with Android 9 and above.	
设备环境 Device Environment		
工作环境温度 Running	-20 - +50℃ 安装在通风良好的场所, 可提高控制器运行的可靠性	

Temperature	Installing in well-ventilated places can improve the running reliability of the door controller.
设备内部允许温度 Permitted Internal Device Temperature	-20 - +100℃
存储环境温度 Storage Temperature	-20 - +60℃
运行和储存环境 Running and Storage Environment	室内，避免阳光直射，无腐蚀性气体、可燃性气体、油雾、水蒸汽、滴水或盐份等，湿度<95%RH，无水珠凝结 Indoor, avoiding direct sunlight, No corrosive, flammable gases, oil mist, water vaper, dripping or salt etc, relative humidity <95% (non-condensing)
防护等级 Protection Class	IP20
污染等级 Pollution Level	2 (干性，非导电灰尘污染) 2 (dry, non conducting dust pollution)

1.6 同步电机 和 端子控制模式 的安装使用流程图 Installation & Usage
Flowchart for Sync. Motor With Terminal Control Mode

操作 Operation	参数名 Parameter Name	默认值 Default Value	设置值 Setting Value
先不要连接 X1,X2 端子 Do not Connect X1,X2 Port	调谐之前,默认需至少拔掉 X1(开门), X2(关门) 信号 输入端子,或者 修改 命令方式选择为 [面板/App 调试模式]. Before tuning, please unplug the X1 (open door) and X2 (close door) signal input terminals by default at least, or change the Command Model Selection to [Panel/App Debug Mode].		
↓			
接好 电机和编码器线 Connect the motor and encoder cables.	根据控制器上印刷的丝印和线束上标识,对应接好线 Connect the wires correctly by matching the silkscreen on the controller with the markings on the wire harness.		
↓			
接好 电源线 L,PE,N Connect the power cables L, PE, N correctly.	警告:特别注意不要接错 PE 和 L 或 N,否则有触电危险或者导致跳闸保护 ⚠️,请再次检查后才能通电 WARNING: Connecting PE to L or N will result in an electric shock hazard or tripping of protection devices ⚠️. A mandatory re-check is required before power on the system.		

↓			
通电 Power On	通电并打开控制器的电源开关 Apply power, then turn on the controller's power switch		
↓			
打开 App 并搜索连接控制器 Open the App and search for the controller to connect.	App 使用时需要先打开手机的蓝牙和定位!否则无法搜索和连接设备! 同一台控制器,同一时刻只能被一个手机独占搜索和连接,如搜索不到请确保关闭其他手机的 APP 后重试. When using the App, ensure that your phone's Bluetooth and location services are turned on! Otherwise, the device cannot be searched for or connected. A single controller can only be exclusively searched for and connected by one phone at a time. If the device cannot be found, ensure that the App on other phones is closed and try again.		
↓			
命令方式选择	[配置参数] > [基本参数] > [命令方式选择] >> 可选 [面板/APP 调试控制(手动)]或[端子控制方式 (自动)] [Config] > [Basic Parameters] > [Command Model Selection] >> Options Select [Panel/APP Debug Control (Manual)] or [Terminal Control Mode (Automatic)]	[端子控制方式 (自动)] [Terminal Control Mode (Automatic)]	[端子控制方式 (自动)] [Terminal Control Mode (Automatic)]
↓			
输入电机和编码器参数 Enter motor & encoder parameters.	根据电机铭牌进行设置 Set parameters based on the motor nameplate.		电机铭牌值 Motor Nameplate Values
	[电机额定功率] [Motor Rated Power]	50W	电机铭牌值 Motor Nameplate

			Values
	[电机额定电压] [Motor Rated Voltage]	50V	电机铭牌值 Motor Nameplate Values
	[电机额定电流] ⚠ [Motor Rated Current] ⚠	1.1A	电机铭牌值 Motor Nameplate Values
	[电机额定频率] ⚠ [Motor Rated Frequency] ⚠	24.00Hz	电机铭牌值 Motor Nameplate Values
	[电机额定转速] ⚠ [Motor Rated Speed] ⚠	180RPM	电机铭牌值 Motor Nameplate Values
	[编码器每转脉冲数] ⚠ [Encoder Pulses Per Revolution] ⚠	1024PPR	电机铭牌值 Motor Nameplate Values
电机调谐 Motor Tune	可以在 App 上点[调谐学习] > [执行 电机调谐(Tune)] 或者在控制器上同时按下组合键 Tune+CD 键。 In the app, go to [Tune Learn] > [Execute Motor Tune].Or press the Tune + CD keys together on the controller.		
↓	如果没有报错,继续下一步 If no errors are reported, proceed to the next step.		
门宽学习 Door Width Learn	可以在 App 上点[调谐学习] > [执行 井道门宽学习] 或者在控制器上同时按下组合键 Tune+OD 键。 In the app, go to [Tune Learn] > [Execute Hoistway Door Width Learning].Or press the Tune + OD keys together on the controller.		
↓	如果没有报错,继续下一步 If no errors are reported, proceed to the next step.		
配置 X 和 Y 端口功能 Configure the functions of	[配置参数] > [输入输出端口功能参数] > [??输入端口功能] [Config] > [Input/Output Port Function Parameters] > [?? Input Port		

X and Y ports.		Function]	
	[X1 输入端口功能] [X1 Input Port Function]	开门命令-常开 Door Open Cmd (NO)	根据电梯控制板 设置 Configure settings according to the elevator control board.
	[X2 输入端口功能] [X2 Input Port Function]	关门命令-常开 Door Close Cmd (NO)	根据电梯控制板 设置 Configure settings according to the elevator control board.
	[X3 输入端口功能] [X3 Input Port Function]	慢速输入-常开 Slow Speed Input (NO)	可以配置 Can Config.
	[X4 输入端口功能] [X4 Input Port Function]	未使用 Not Used	可以配置 Can Config.
	[X5 输入端口功能] [X5 Input Port Function]	未使用 Not Used	可以配置 Can Config.
	[X6 输入端口功能] [X6 Input Port Function]	未使用 Not Used	可以配置 Can Config.
	[X7 输入端口功能] [X7 Input Port Function]	未使用 Not Used	可以配置 Can Config.
	[X8 输入端口功能] [X8 Input Port Function]	未使用 Not Used	可以配置 Can Config.
	[Y1 输出端口功能] [Y1 Output Port Function]	开门到位 0-常开 OD Pos.0 - NO	根据电梯控制板 设置 Configure settings according to the elevator control board

	[Y2 输出端口功能] [Y2 Output Port Function]	关门到位 0-常开 CD Pos.0 - NO	根据电梯控制板设置 Configure settings according to the elevator control board
	[Y3 输出端口功能] [Y3 Output Port Function]	门位置输出-常开 Door Pos. Output - NO	可以配置 Can Config.
调试开关门减速点,开关门速度,加减速时间 Adjust the door open/close deceleration points, open/close speeds, acceleration/deceleration times.	[配置参数] > [开门速度和时间参数] [Config] > [Door Opening Speed and Time Parameters] [配置参数] > [关门速度和时间参数] [Config] > [Door Closing Speed and Time Parameters] [配置参数] > [开关门力矩和遇阻参数] [Config] > [OD/CD Torque and Obstruction Parameters] [配置参数] > [开关门距离和减速点和限位参数] [Config] > [OD/CD Distance, Deceleration Point and Limit Parameters]		
↓			
调试结束 Debug End			

1.7 配置参数概览 Config Parameters Overview

⚠ 表示重要参数一定不能设置错误! Indicates that important parameters must not be set wrong!

❤ 表示其他需要重点关注的参数 Indicates other parameters that require special attention.

基本参数 8 项	Basic Parameters
命令方式选择 ⚠	Command Mode Selection ⚠
端子控制方式 (自动)	Terminal Control Mode (Automatic)
面板/APP 调试控制 (手动)	Panel/APP Debug Control (Manual)
循环开关门演示运行	Circular OD/CD Demo Operation
上电定位运行时的速度	Speed During Power-On Positioning Operation
上电定位和门宽学习到位判定力矩	Torque for In-Place Judgment of Power-On Positioning and Door Width Learning

慢速使能时的运行速度限制	Operating Speed Limit During Slow Enable
面板调试运行频率	Panel Debugging Operation Frequency
面板运行转矩限制	Panel Operation Torque Limit
端子和演示运行转矩限制	Terminal and Demonstration Operation Torque Limit
允许的最大输出频率	Maximum Allowed Output Frequency
电机和编码器参数 8 项	Motor and Encoder Parameters
电机额定功率	Motor Rated Power
电机额定电压	Motor Rated Voltage
电机额定电流 ⚠️	Motor Rated Current ⚠️
电机额定频率 ⚠️	Motor Rated Frequency ⚠️
电机额定转速 ⚠️	Motor Rated Speed ⚠️
同步机编码器零点位置 ⚠️	Synchronous Motor Encoder Zero Position ⚠️
编码器每转脉冲数 ⚠️	Encoder Pulses Per Revolution ⚠️
编码器方向设为反向 ⚠️	Encoder Direction Set to Reverse ⚠️
电流环和速度环参数 8 项	Current Loop and Speed Loop Parameters
速度环比例增益 1	Speed Loop Proportional Gain 1
速度环积分增益 1	Speed Loop Integral Gain 1
切换频率 1	Switching Frequency 1
速度环比例增益 2	Speed Loop Proportional Gain 2
速度环积分增益 2	Speed Loop Integral Gain 2
切换频率 2	Switching Frequency 2
电流环比例增益	Current Loop Proportional Gain
电流环积分增益	Current Loop Integral Gain
开门速度和时间参数 7 项	Door Opening Speed and Time Parameters
开门启动低速设定	OD Startup Low-Speed Setting
开门高速设定 ❤️	OD High-Speed Setting ❤️
开门加速时间 ❤️	OD Acceleration Time ❤️
开门结束低速	OD End Low Speed
开门减速时间 ❤️	OD Deceleration Time ❤️
重开门曲线高速区设置	Reopening Curve High-Speed Zone Setting
开门爬行时间	OD Crawl Time
关门速度和时间参数 13 项	Door Closing Speed and Time Parameters

关门启动速度	CD Startup Speed
关门高速设定 ♥	CD High-Speed Setting ♥
关门加速时间 ♥	CD Acceleration Time ♥
关门减速时间 ♥	CD Deceleration Time ♥
关门收刀距离	CD Retraction Distance
收刀速度设定 ♥	Retraction Speed Setting ♥
关门爬行结束低速	CD Crawl End Low Speed
关门收刀尾速	CD Retraction Tail Speed
关门收刀范围	CD Retraction Range
关门限位点设置	CD Limit Point Setting
关门受阻低速设定	CD Obstruction Low-Speed Setting
关门受阻高速设定	CD Obstruction High-Speed Setting
关门爬行时间	CD Crawl Time
开关门力矩和遇阻参数 17 项	OD/CD Torque and Obstruction Parameters
开门切换力矩	OD Switching Torque
开门到位短时保持力矩	OD Short-time Holding Torque
开门到位长时保持力矩 ⚠	OD Long-term Holding Torque ⚠
开门保持力矩短时切换到长时的等待时间	Waiting time for OD Holding Torque Short-time to Long-term Switch
开门遇阻力矩设定 ♥	OD Obstruction Torque Setting ♥
开门遇阻时间设定 ♥	OD Obstruction Time Setting ♥
开门遇阻停机休息时间设定	OD Obstruction Stopped Rest Time Setting
开门受阻模式	OD Obstruction Mode
开门停机	OD Stop
受阻后保持开门动作，多功能输出受阻信号	Maintain OD action after being blocked, and the multi-function output sends a blocked signal
关门切换力矩	CD Switching Torque
关门到位短时保持力矩	CD Short-time Holding Torque
关门到位长时保持力矩 ⚠	CD Long-term Holding Torque ⚠
关门保持力矩短时切换到长时的等待时间	Waiting time for CD Holding Torque Short-time to Long-term Switch
低速关门遇阻力矩设定 ♥	Low-Speed CD Obstruction Torque Setting ♥
低速关门遇阻力矩时间 ♥	Low-Speed CD Obstruction Torque Time ♥
高速关门遇阻力矩设定 ♥	High-Speed CD Obstruction Torque Setting ♥

高速关门遇阻力矩时间 ♥	High-Speed CD Obstruction Torque Time ♥
关门受阻模式 ♥	DC.Obstruction Mode ♥
受阻重开门	Re-open Door After Blockage
受阻后保持关门动作，多功能输出受阻信号	Maintain CD action after being blocked, and the multi-function output sends a blocked signal
开关门距离和减速点和限位参数 11 项	OD/CD Distance, Deceleration Point and Limit Parameters
门宽自学习速度	Door Width Self-Learning Speed
门宽低位 ⚠	Door Width Lower Position ⚠
门宽高位 ⚠	Door Width Upper Position ⚠
开门启动爬行距离	OD Start Creep Distance
开门减速点 ⚠	OD Deceleration Point ⚠
开门限位点设置	OD Limit Point Setting
关门启动爬行距离	CD Start Creep Distance
关门减速点 ⚠	CD Deceleration Point ⚠
关门限位点脉冲设置	CD Limit Point Pulse Setting
门位置设定	Door Position Setting
关门限位开关位置脉冲	CD Limit Switch Position Pulse
演示运行的控制参数 4 项	Demonstration Operation Control Parameters
演示运行开门到位保持时间 ♥	Demonstration Operation OD In-Place Holding Time ♥
演示运行关门到位保持时间 ♥	Demonstration Operation CD In-Place Holding Time ♥
演示运行次数记录	Demonstration Operation Count Record
演示运行指定运行次数	Demonstration Operation Specified Running Count
辅助参数 1 项	Auxiliary Parameter
关门受阻辅助检测时间	CD Obstruction Auxiliary Detection Time
撤命令运行方式	Command Cancellation Operation Mode
在开关门到位范围内进行力矩保持，在其它位置时零速运行	Maintain torque within the door opening/closing in-place range, and run at zero speed at other positions
停止运行	Stop Working
只在开关门到位范围内进行力矩保持	Maintain torque only within the OD/CD in-place range
输入输出端口功能参数 12 项	Input/Output Port Function Parameters
输入 X 端口信号滤波时间	Input X Port Signal Filtering Time
X1 输入端口功能 ⚠	X1 Input Port Function ⚠

未使用	Unused
开门命令-常开	Door Open Cmd (NO)
开门命令-常闭	Door Open Cmd (NC)
关门命令-常开	Door Clsoe Cmd (NO)
关门命令-常闭	Door Clsoe Cmd (NC)
外部故障复位-常开	External Fault Reset (NO)
外部故障复位-常闭	External Fault Reset (NC)
开门禁止-常开	Door Open Inhibit (NO)
开门禁止-常闭	Door Open Inhibit (NC)
慢速输入-常开	Slow Speed Input (NO)
慢速输入-常闭	Slow Speed Input (NC)
电机过热-常开	Motor Overheat (NO)
电机过热-常闭	Motor Overheat (NC)
光幕输入-常开	Light Curtain Input (NO)
光幕输入-常闭	Light Curtain Input (NC)
安全触板输入-常开	Safe Edge Input (NO)
安全触板输入-常闭	Safe Edge Input (NC)
开门限位输入-常开	Door Open Limit Input (NO)
开门限位输入-常闭	Door Open Limit Input (NC)
关门限位输入-常开	CD Limit Input (NO)
关门限位输入-常闭	CD Limit Input (NC)
开门减速信号输入-常开	Door Open Decel Signal (NO)
开门减速信号输入-常闭	Door Open Decel Signal (NC)
关门减速信号输入-常开	CD Decel Signal (NO)
关门减速信号输入-常闭	CD Decel Signal (NC)
门锁输入-常开	Door Lock Input (NO)
门锁输入-常闭	Door Lock Input (NC)
强迫关门输入（以慢速信号执行关门操作）-常开	Forced Close Input (Slow, NO)
强迫关门输入（以慢速信号执行关门操作）-常闭	Forced Close Input (Slow, NC)
X2 输入端口功能 ⚠	X2 Input Port Function ⚠
X3 输入端口功能	X3 Input Port Function
X4 输入端口功能	X4 Input Port Function

X5 输入端口功能	X5 Input Port Function
X6 输入端口功能	X6 Input Port Function
X7 输入端口功能	X7 Input Port Function
X8 输入端口功能	X8 Input Port Function
Y1 输出端口功能 ♥	Y1 Output Port Function ♥
未使用	Unused
开门到位 0- 常开（限位或限位脉冲数到达）	OD Pos.0 - NO (Limit/Pulse Met)
开门到位 0- 常闭（限位或限位脉冲数到达）	OD Pos.0 - NC (Limit/Pulse Met)
关门到位 0- 常开（限位或限位脉冲数到达）	CD Pos.0 - NO (Limit/Pulse Met)
关门到位 0- 常闭（限位或限位脉冲数到达）	CD Pos.0 - NC (Limit/Pulse Met)
故障输出- 常开	Fault Output - NO
故障输出- 常闭	Fault Output - NC
开门到位 1- 常开（限位或限位脉冲数到达且力矩到达）	OD Pos.1 - NO (Limit/Pulse + Torque Met)
开门到位 1- 常闭（限位或限位脉冲数到达且力矩到达）	OD Pos.1 - NC (Limit/Pulse + Torque Met)
关门到位 1- 常开（限位或限位脉冲数到达且力矩到达）	CD Pos.1 - NO (Limit/Pulse + Torque Met)
关门到位 1- 常闭（限位或限位脉冲数到达且力矩到达）	CD Pos.1 - NC (Limit/Pulse + Torque Met)
开门到位 2- 常开（限位或限位脉冲数到达且力矩到达）	OD Pos.2 - NO (Limit/Pulse + Torque Met)
开门到位 2- 常闭（限位或限位脉冲数到达且力矩到达）	OD Pos.2 - NC (Limit/Pulse + Torque Met)
关门到位 2- 常开（限位或限位脉冲数到达且力矩到达）	CD Pos.2 - NO (Limit/Pulse + Torque Met)
关门到位 2- 常闭（限位或限位脉冲数到达且力矩到达）	CD Pos.2 - NC (Limit/Pulse + Torque Met)
门锁信号输入- 常开（同步输入门锁信号）	Door Lock Sig. In - NO (Sync Input)
门锁信号输入- 常闭（同步输入门锁信号）	Door Lock Sig. In - NC (Sync Input)
重开门信号输出- 常开	Reopen Sig. Out - NO
重开门信号输出- 常闭	Reopen Sig. Out - NC
遇阻输出- 常开	Obstruction Output - NO
遇阻输出- 常闭	Obstruction Output - NC
门位置输出- 常开	Door Pos. Output - NO
门位置输出- 常闭	Door Pos. Output - NC
门机就绪输出- 常开	Door Op. Ready Out - NO
门机就绪输出- 常闭	Door Op. Ready Out - NC
运行中- 常开	In Operation - NO
运行中- 常闭	In Operation - NC

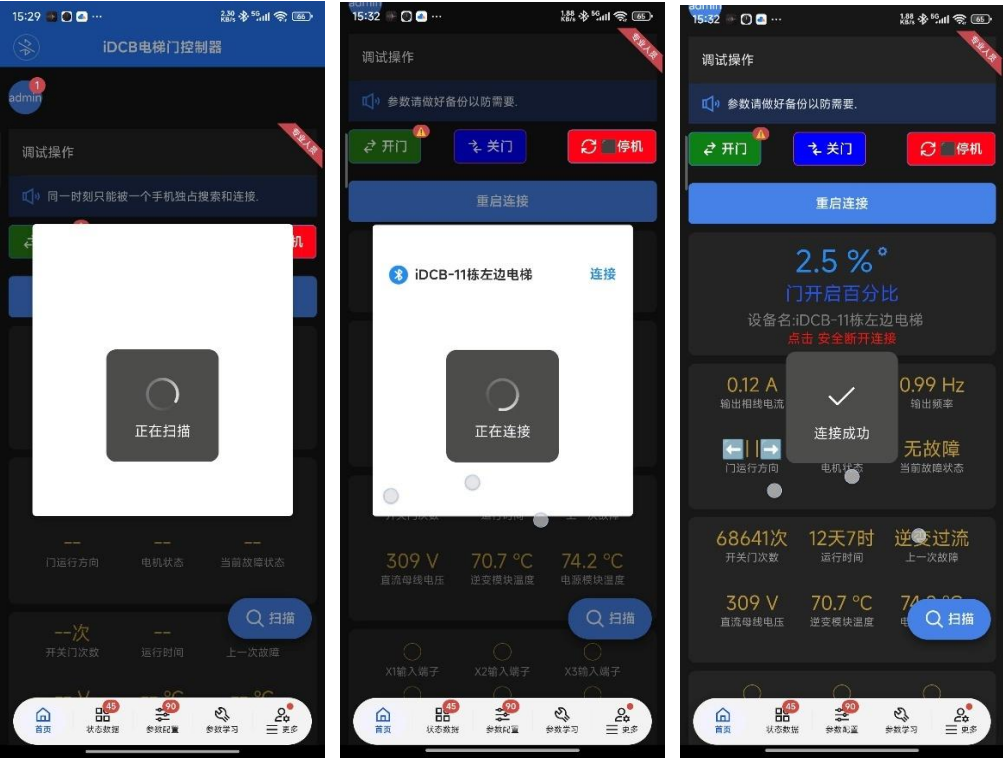
门刀电磁阀输出-常闭	Door Knife Solenoid Out - NC
门刀电磁阀输出-常开	Door Knife Solenoid Out - NO
Y2 输出端口功能 	Y2 Output Port Function 
Y3 输出端口功能 	Y3 Output Port Function 
其他功能 1 项	Other Functions
厂家功能	Manufacturer Function
无/主要参数恢复为系统默认值 	None/Main parameters restored to system default values 

1.8 手机 App Mobile App

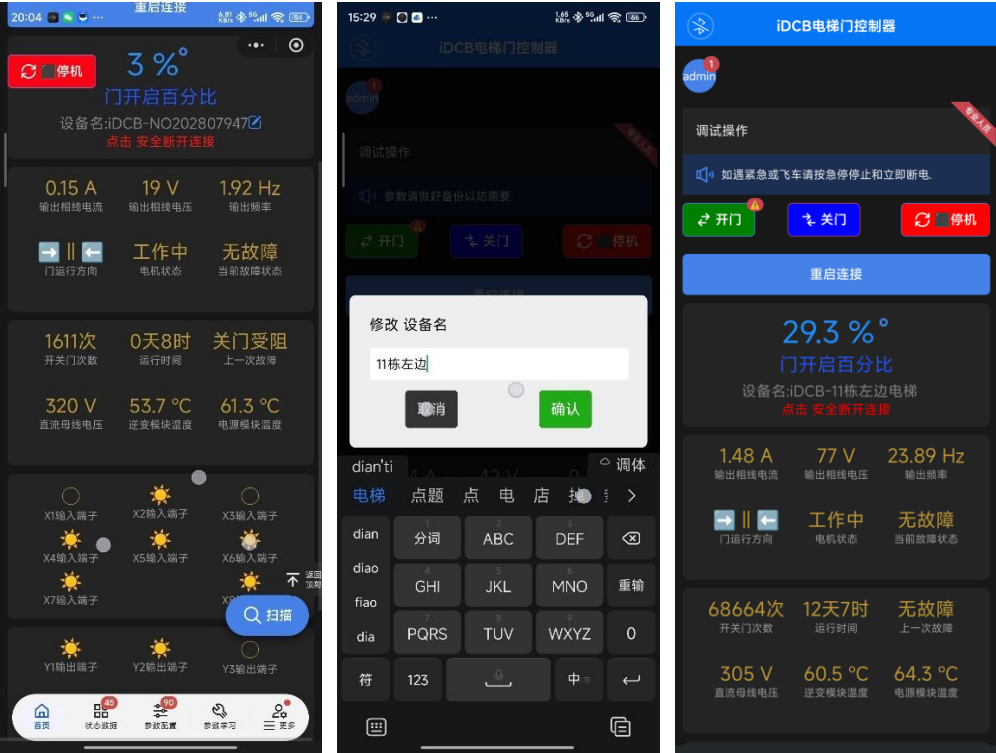
使用手机 App 对控制器进行设置

Use Mobile phone App to Setting controller

1.8.1 搜索并连接控制器 Search&Connect Controller



1.8.2 可以修改设备名 can change the device name



1.8.3 界面功能 UI Function





1.8.4 使用微信小程序 Wecha Mini Program

微信 APP 中搜索“易先”或者扫码下面二维码

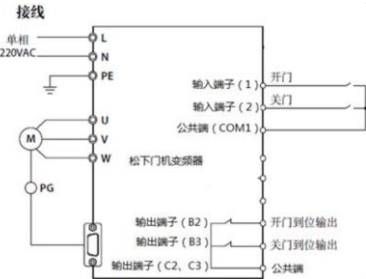
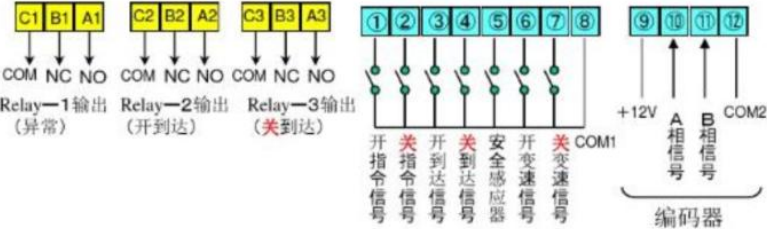
In the WeChat app, search for "易先" or scan the QR code below.



 微信扫一扫，使用小程序

1.9 替代和改造案例介绍(贝斯特、默纳克、松下、海普蒙特、展鹏、宁波申菱、宁波欧菱、艾默生) 可直接替换,包括但不限于上面列出的,这些门机变频器.

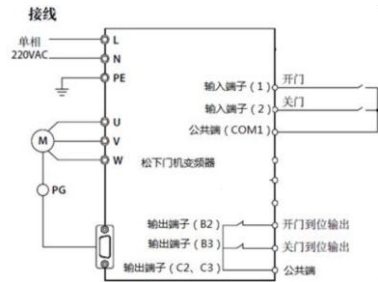
1.9.1 替换 松下(AAD03011DK 等) 门机变频器 异步机+4个开关 速度控制



松下门机变频器 AAD03011DK, 异步机+4 个开关 速度控制, 信号端子对应关系:

端口功能	松下端子名称	对应 iDCB 端子名称	备注
单相交流 220V 输入	L	L	接电源
单相交流 220V 输入 2	N	N	接电源
地线		PE	接地线
控制器输出 1	U	U	接电机
控制器输出 2	V	V	接电机
控制器输出 3	W	W	接电机
开门信号	2 (输入端子)	X1(OD)	接电梯控制板
关门信号	1 (输入端子)	X2(CD)	接电梯控制板
开门/关门信号 输入地	8/COM1 (输入端子)	COM (输入端子旁边)	接电梯控制板
开门到位输出	B3 (输出端子)	Y1(DOL)	接电梯控制板
关门到位输出	B2 (输出端子)	Y2(DCL)	接电梯控制板
开门/关门到位输出公端	C2/C3 (输出端子)	Y1Y2.COM	接电梯控制板
编码器+24V 电源	9-(编码器电源)-	+24V	编码器不用接
编码器电源地	12-(编码器电源)-	COM	编码器不用接
编码器 A 相信号	10-(编码器信号 A)-	A	编码器不用接
编码器 B 相信号	11-(编码器信号 B)-	B	编码器不用接
编码器 Z 相信号	无	Z	不用接
开门减速/换速信号	6	X3	接减速/行程开关
开门到位/限位信号	3	X4	接减速/行程开关
关门减速/换速信号	7	X5	接减速/行程开关
关门到位/限位信号	4	X6	接减速/行程开关

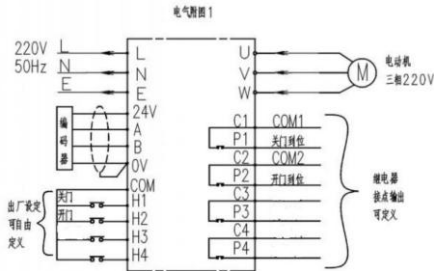
1.9.2 替换 松下(AAD03010等) 门机变频器 异步机+编码器 距离控制



松下门机变频器 AAD03010，异步机+编码器 距离控制，信号端子对应关系:

端口功能	松下端子名称	对应 iDCB 端子名称	备注
单相交流 220V 输入	L	L	接电源
单相交流 220V 输入 2	N	N	接电源
地线		PE	接地线
控制器输出 1	U	U	接电机
控制器输出 2	V	V	接电机
控制器输出 3	W	W	接电机
开门信号	2（输入端子）	X1(OD)	接电梯控制板
关门信号	1（输入端子）	X2(CD)	接电梯控制板
开门/关门信号 输入地	COM1（输入端子）	COM（输入端子旁边）	接电梯控制板
开门到位输出	B3（输出端子）	Y1(DOL)	接电梯控制板
关门到位输出	B2（输出端子）	Y2(DCL)	接电梯控制板
开门/关门到位输出公端	C2/C3（输出端子）	Y1Y2.COM	接电梯控制板
编码器+24V 电源	9（编码器电源）	+24V(*或 12V / 5V)	接编码器
编码器电源地	12（编码器电源）	COM	接编码器
编码器 A 相信号	10（编码器信号 A）	A	接编码器
编码器 B 相信号	11（编码器信号 B）	B	接编码器
编码器 Z 相信号	无	Z	不用接

1.9.3 替换 展鹏 门机变频器 异步机 磁通矢量控制



展鹏门机变频器，异步机 磁通矢量控制，信号端子对应关系：

端口功能	展鹏端子名称	对应 iDCB 端子名称	备注
单相交流 220V 输入	L	L	接电源
单相交流 220V 输入 2	N	N	接电源
地线		PE	接地线
控制器输出 1	U	U	接电机
控制器输出 2	V	V	接电机
控制器输出 3	W	W	接电机
开门信号	H2	X1(OD)	接电梯控制板
关门信号	H1	X2(CD)	接电梯控制板
开门/关门信号 输入地	COM	COM（输入端子旁边）	接电梯控制板
开门到位输出	C2	Y1(DOL)	接电梯控制板
关门到位输出	C1	Y2(DCL)	接电梯控制板
开门/关门到位输出公端	P1/P2	Y1Y2.COM	接电梯控制板
编码器+24V 电源	24V	+24V (*或 12V / 5V)	接编码器
编码器电源地	0V	COM	接编码器
编码器 A 相信号	A	A	接编码器
编码器 B 相信号	B	B	接编码器
编码器 Z 相信号	无	Z	不用接

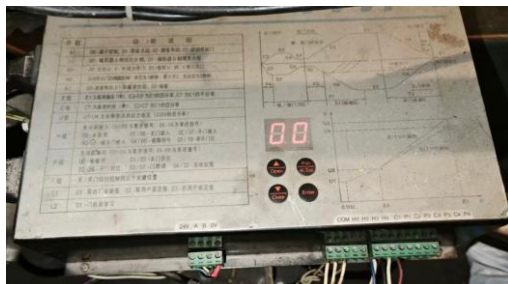
由于展鹏门机编码器脉冲数比较小，在完成电机自整定和门宽自学习后，请将 **关门到位位置判定阈值** 参数由默认值改为 1（脉冲数），再将跟脉冲相关的参数也检查下，然后调整下开关门曲线即可。

1.9.4 替换 展鹏 门机变频器 异步机 磁通矢量控制 现场实战记录

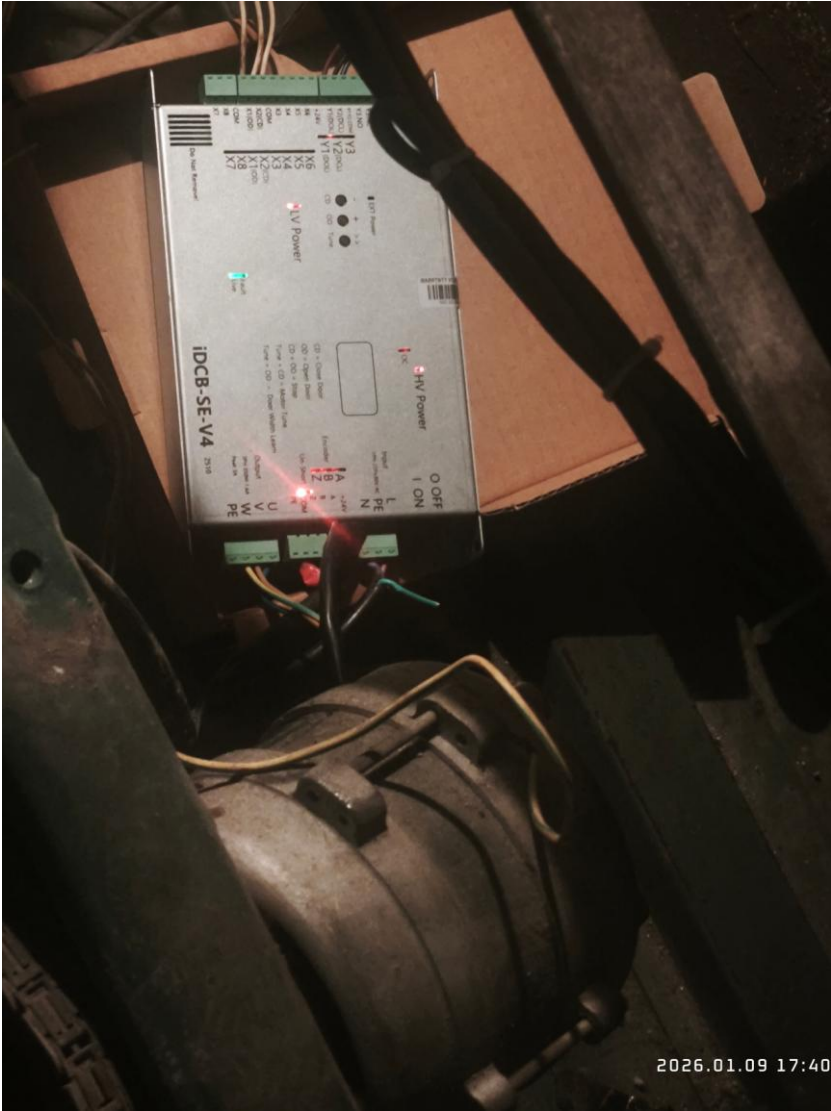
替换现场概览:



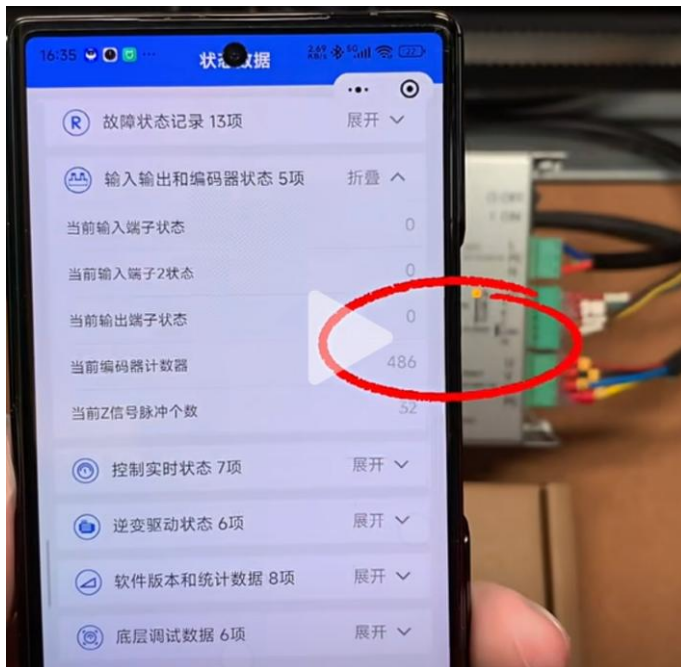
旧控制器 和 编码器:



按照上面的接线对应关系表,进行接线改造:



转动电机/移动门，测试编码器信号是否有变化：



调试步骤:

修改参数,使用 面板/APP 调试模式 进行 电机旋转和开关门运行和方向测试;

进行门宽学习;

修改部分脉冲参数后, 使用 面板/APP 调试模式进行 开门和关门 调试运行,再进行开关门曲线初步调节;

切换到 端子模式,电梯给出开门指令信号或关门指令信号,检查相应指示灯是否亮起,,检查开门到位和关门到位指示灯是否如预期输出;

检查门是否在轿厢控制下正常开关门;

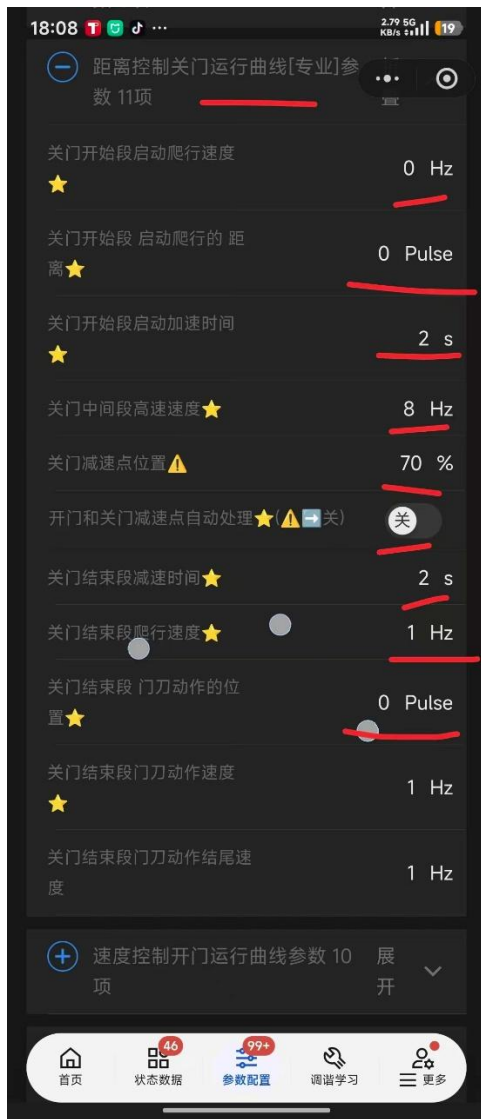
检查电梯是否能够正常检修运行或者快车运行,如果有异常,检查 Y1 开门到位输出 和 Y2 关门到位输出 的 常开/常闭 是不是设反了,尝试切换下!

到轿厢里面进行最终的无线调试,再带上厅门整体进行开关门测试,微调开关门速度曲线;

依次测试部分楼层的开关门情况,调试完毕;

参考参数如下图:







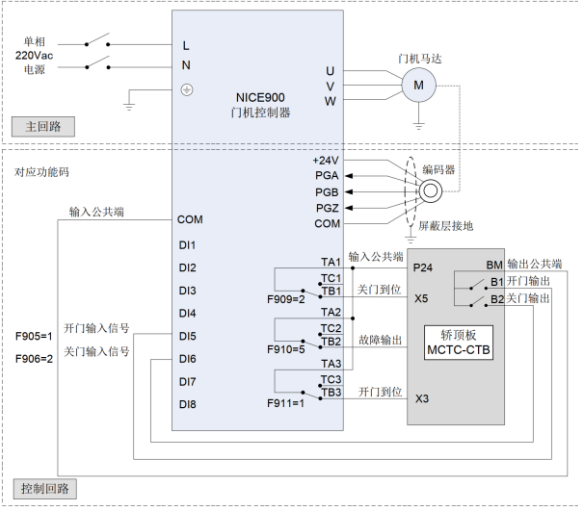
1.9.5 替换 贝斯特 门机变频器 同步机+编码器 距离控制



贝斯特门机变频器，同步机+编码器 距离控制，信号端子对应关系：

端口功能	贝斯特端子名称	对应 iDCB 端子名称	备注
单相交流 220V 输入	L	L	接电源
单相交流 220V 输入 2	N	N	接电源
地线	PE	PE	接地线
控制器输出 1	U	U	接电机
控制器输出 2	V	V	接电机
控制器输出 3	W	W	接电机
开门信号	Open(IN1)	X1(OD)	接电梯控制板
关门信号	Close(IN2)	X2(CD)	接电梯控制板
开门/关门信号 输入地	COM(COM1)	COM（输入端子旁边）	接电梯控制板
开门到位输出	K2A	Y1(DOL)	接电梯控制板
关门到位输出	K1A	Y2(DCL)	接电梯控制板
开门/关门到位输出公端	COM2	Y1Y2.COM	接电梯控制板
编码器+24V 电源	P24(红色)	+24V (或 12V / 5V)	接编码器
编码器电源地	G24(黑色)	COM	接编码器
编码器 A 相信号	A(绿色)	A	接编码器
编码器 B 相信号	B(蓝色)	B	接编码器
编码器 Z 相信号	Z(黄色)	Z	接编码器

1.9.6 替换 Monach 默纳克(NICE900,WISE900等等) 门机变频器(同步机+编码器 距离控制)

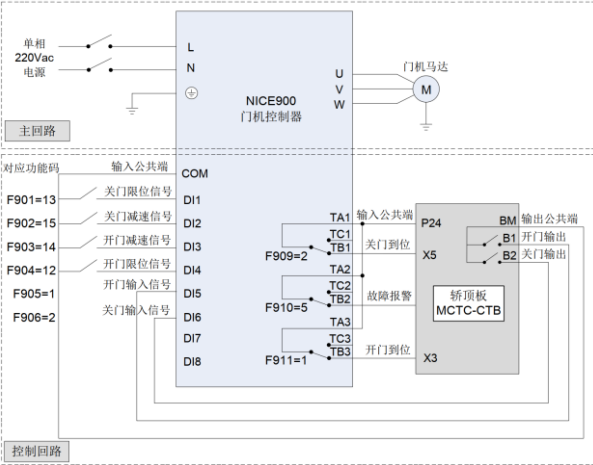


Monach 默纳克门机变频器，同步机+编码器 距离控制，信号端子对应关系：

端口功能	Monach 默纳克端子名称	对应 iDCB 端子名称	备注
单相交流 220V 输入	L	L	接电源
单相交流 220V 输入 2	N	N	接电源
地线	PE	PE	接地线
控制器输出 1	U	U	接电机
控制器输出 2	V	V	接电机
控制器输出 3	W	W	接电机
开门信号	DI5(默认值)	X1(OD)	接电梯控制板
关门信号	DI6(默认值)	X2(CD)	接电梯控制板
开门/关门信号 输入地	COM	COM（输入端子旁边）	接电梯控制板
开门到位输出	TB3(默认值,常闭)	Y1(DOL)	接电梯控制板
关门到位输出	TB1(默认值,常闭)	Y2(DCL)	接电梯控制板
开门/关门到位输出公端	TA3/TA1(默认值)	Y1Y2.COM	接电梯控制板
编码器+24V 电源	+24V	+24V	接编码器
编码器电源地	COM	COM	接编码器

编码器 A 相信号	PGA	A	接编码器
编码器 B 相信号	PGB	B	接编码器
编码器 Z 相信号	PGZ	Z	接编码器
故障信号输出	TB2(默认值,常闭)	Y3.NC	接电梯控制板 (可根据情况选接)
故障信号输出公共端	TA2	Y3.COM	

1.9.7 替换 Monach 默纳克(NICE900,WISE900等等) 门机变频器(异步机+4个开关 速度控制)

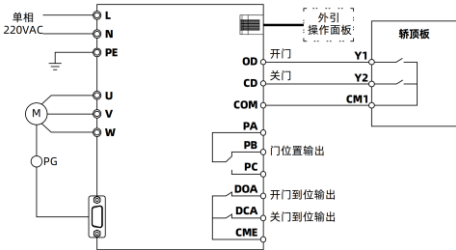


Monach 默纳克门机变频器，异步机+4 个开关 速度控制，信号端子对应关系：

端口功能	Monach 默纳克端子名称	对应 iDCB 端子名称	备注
单相交流 220V 输入	L	L	接电源
单相交流 220V 输入 2	N	N	接电源
地线	PE	PE	接地线
控制器输出 1	U	U	接电机
控制器输出 2	V	V	接电机
控制器输出 3	W	W	接电机
开门信号	DI5(默认值)	X1(OD)	接电梯控制板
关门信号	DI6(默认值)	X2(CD)	接电梯控制板
开门/关门信号 输入地	COM	COM（输入端子旁边）	接电梯控制板

开门到位输出	TB3(默认值,常闭)	Y1(DOL)	接电梯控制板
关门到位输出	TB1(默认值,常闭)	Y2(DCL)	接电梯控制板
开门/关门到位输出公端	TA3/TA1(默认值)	Y1Y2.COM	接电梯控制板
编码器+24V 电源	+24V	+24V	接编码器
编码器电源地	COM	COM	接编码器
编码器 A 相信号	\	A	接编码器
编码器 B 相信号	\	B	接编码器
编码器 Z 相信号	\	Z	接编码器
故障信号输出	TB2(默认值,常闭)	Y3.NC	接电梯控制板 (可根据情况选接)
故障信号输出公共端	TA2	Y3.COM	
开门减速/换速信号	DI3(默认值)	X3	接减速/行程开关
开门到位/限位信号	DI4(默认值)	X4	接减速/行程开关
关门减速/换速信号	DI2(默认值)	X5	接减速/行程开关
关门到位/限位信号	DI1(默认值)	X6	接减速/行程开关

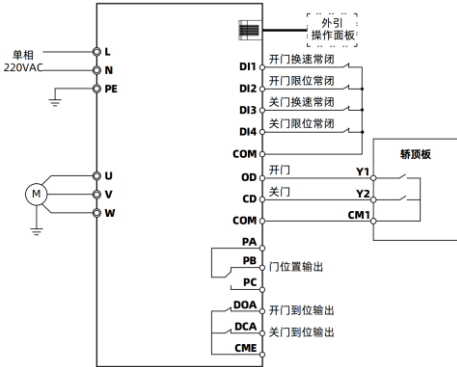
1.9.8 替换 海浦蒙特 MONT20 (MT10,MT20,MT30,易升门机等) 门机变频器(同步机距离控制)



海浦蒙特门机变频器，同步机距离控制，信号端子对应关系：

端口功能	海浦蒙特端子名称	对应 iDCB 端子名称	备注
单相交流 220V 输入	L	L	接电源
单相交流 220V 输入 2	N	N	接电源
地线	PE	PE	接地线
控制器输出 1	U	U	接电机
控制器输出 2	V	V	接电机
控制器输出 3	W	W	接电机
开门信号	OD	X1(OD)	接电梯控制板
关门信号	CD	X2(CD)	接电梯控制板
开门/关门信号 输入地	COM	COM（输入端子旁边）	接电梯控制板
开门到位输出	DOA	Y1(DOL)	接电梯控制板
关门到位输出	DCA	Y2(DCL)	接电梯控制板
开门/关门到位输出公端	CME	Y1Y2.COM	接电梯控制板
编码器+24V 电源	+24V(DB9-Pin5)	+24V	接编码器
编码器电源地	COM(DB9-Pin1)	COM	接编码器
编码器 A 相信号	A(DB9-Pin2)	A	接编码器
编码器 B 相信号	B(DB9-Pin6)	B	接编码器
编码器 Z 相信号	Z(DB9-Pin3/Pin7)	Z	接编码器
门位置信号输出	PB(默认值,常闭)	Y3.NC	接电梯控制板 (可根据情况选接)
门位置信号输出公共端	PA	Y3.COM	

1.9.9 替换 海浦蒙特 MONT20 (MT10,MT20,MT30,易升门机等) 门机变频器(异步机速度控制)

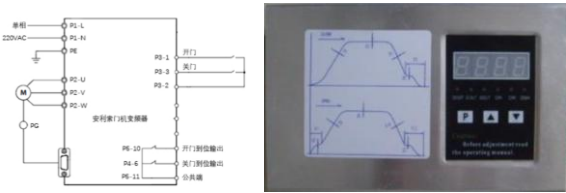


海浦蒙特门机变频器，异步机+4 开关 速度控制，信号端子对应关系：

端口功能	海浦蒙特端子名称	对应 iDCB 端子名称	备注
单相交流 220V 输入	L	L	接电源
单相交流 220V 输入 2	N	N	接电源
地线	PE	PE	接地线
控制器输出 1	U	U	接电机
控制器输出 2	V	V	接电机
控制器输出 3	W	W	接电机
开门信号	OD	X1(OD)	接电梯控制板
关门信号	CD	X2(CD)	接电梯控制板
开门/关门信号 输入地	COM	COM（输入端子旁边）	接电梯控制板
开门到位输出	DOA	Y1(DOL)	接电梯控制板
关门到位输出	DCA	Y2(DCL)	接电梯控制板
开门/关门到位输出公端	CME	Y1Y2.COM	接电梯控制板
编码器+24V 电源	+24V	+24V	接编码器
编码器电源地	COM	COM	接编码器
编码器 A 相信号	\	A	接编码器
编码器 B 相信号	\	B	接编码器
编码器 Z 相信号	\	Z	接编码器
门位置信号输出	PB(默认值,常闭)	Y3.NC	接电梯控制板

门位置信号输出公共端	PA	Y3.COM	(可根据情况选接)
开门减速/换速信号	DI1(默认值)	X3	接减速/行程开关
开门到位/限位信号	DI2(默认值)	X4	接减速/行程开关
关门减速/换速信号	DI3(默认值)	X5	接减速/行程开关
关门到位/限位信号	DI4(默认值)	X6	接减速/行程开关

1.9.10 替换 安利索 门机变频器 异步机+4开关 速度控制 或 定制款门机 适配5V/12V/15V 编码器 距离控制



安利索门机变频器，异步机+4 开关 速度控制，信号端子对应关系：

端口功能	安利索端子名称	对应 iDCB 端子名称	备注
单相交流 220V 输入	P1-L	L	接电源
单相交流 220V 输入 2	P1-N	N	接电源
地线		PE	接地线
控制器输出 1	P2-U	U	接电机
控制器输出 2	P2-V	V	接电机
控制器输出 3	P2-W	W	接电机
开门信号	P3-3	X1(OD)	接电梯控制板
关门信号	P3-1	X2(CD)	接电梯控制板
开门/关门信号 输入地	P3-2	COM（输入端子旁边）	接电梯控制板
开门到位输出	P4-4	Y1(DOL)	接电梯控制板
关门到位输出	P4-6	Y2(DCL)	接电梯控制板
开门/关门到位输出公端	P4-5	Y1Y2.COM	接电梯控制板
编码器+5V 电源	\(P6-3)	转 5V*(定制版本)	可选;方案 A
编码器电源地	\(P6-9)	COM	可选;方案 A
编码器 A 相信号	\(P6-1)	A	可选;方案 A
编码器 B 相信号	\(P6-5)	B	可选;方案 A
编码器 Z 相信号	无	Z	可选;方案 A
编码器信号 PE	\(P6-6)	PE(Encoder)	可选;方案 A
开门减速/换速信号	无	X3	可选;方案 B:将原门机 5V 编码器改为新增的四个减速/行程开关控制(使用 iDCB 的速度控制模式)
开门到位/限位信号	无	X4	
关门减速/换速信号	无	X5	
关门到位/限位信号	无	X6	

1.9.11 替换 艾默生(TD3200等) 门机变频器

艾默生门机变频器，同步机距离控制，信号端子对应关系:

端口功能	艾默生端子名称	对应 iDCB 端子名称	备注
单相交流 220V 输入	L	L	接电源
单相交流 220V 输入 2	N	N	接电源
地线	PE	PE	接地线
控制器输出 1	U	U	接电机
控制器输出 2	V	V	接电机
控制器输出 3	W	W	接电机
开门信号	OD	X1(OD)	接电梯控制板
关门信号	CD	X2(CD)	接电梯控制板
开门/关门信号 输入地	COM	COM（输入端子旁边）	接电梯控制板
开门到位输出	PC1	Y1(DOL)	接电梯控制板
关门到位输出	PC2	Y2(DCL)	接电梯控制板
开门/关门到位输出公端	PAC	Y1Y2.COM	接电梯控制板
编码器+24V 电源	P24	+24V	接编码器
编码器电源地	COM	COM	接编码器
编码器 A 相信号	X1	A	接编码器
编码器 B 相信号	X2	B	接编码器
编码器 Z 相信号	\	Z	接编码器