**自动扶梯与自动人行道**

**施工自检报告**

|  |  |
| --- | --- |
| 使用单位名称： |  |
| 设备代码： |  **□3310 □3320** |
| 设备类别： | **自动扶梯与自动人行道** |
| 设备品种： | **□自动扶梯 □自动人行道** |
| 施工类别： | **□安装 □改造 □重大修理** |
| 制造单位名称： |  |
| 施工单位名称： |  |
| 维护保养单位： |  |
| 施工开始日期： |  年 月 日 |
| 施工结束日期： |  年 月 日 |

报告填写说明

1. 本报告书适用于曳引驱动电梯的安装（含移装）、改造、重大修理监督检验的自检，不适用于液压电梯、防爆电梯、杂物电梯、自动扶梯与自动人行道和消防员电梯；
2. 本报告书应使用黑色中性笔填写或使用计算机录入；
3. 本报告应在曳引驱动电梯现场检验环节及试验环节提供；
4. 自检结果填写检验合格项填写“○”、不合格项填写“×”、无此项填“/”，；
5. 有测试数据的项目将自检结果填写在自检结果栏中，测试数据填写在数据填写表相应的栏目中，有计算过程的需填写计算过程；
6. 本报告项目全部合格，报告结论判定为合格；
7. 对于安装（包括移装）及重大修理施工，本报告的结论页需有施工单位技术负责人与自检人员（注1）签字，加盖安装单位公章或检验专用章，并经受检电梯制造单位确认并加盖公章或检验专用章后方可生效；
8. 对于改造电梯，本报告的结论页需有施工单位技术负责人与自检人员签字，加盖改造单位公章或检验专用章，并经改造单位确认加盖公章或检验专用章，否则无效。

**注1：自检人员应为施工单位的持有相应证书的人员。**

|  |
| --- |
| 基本信息 |
| 设备号 |  | 设备品种 |  |
| 型号 |  | 产品编号 |  |
| 设备代码 |  | 制造日期 |  |
| 位置信息 |
| 安装地区 |  | 安装地点 |  |
| 设备经度(东经E) |  | 设备纬度（北纬N） |  |
| 使用信息 |
| 使用单位名称 |  |
| 使用单位地址 |  |
| 使用单位代码 |  |
| 安全管理部门 | 部门名称 |  |
| 是否分支机构 |  | 地址 |  |
| 制造信息 |
| 制造单位名称 |  |
| 制造单位许可证编号 |  | 制造许可证级别 |  |
| 施工信息 |
| 安装单位名称 |  |
| 安装许可证编号 |  | 安装许可证级别 |  |
| 安装单位联系人 |  | 安装单位联系人电话 |  |
| 安装结束日期 |  |  |  |
| 改造单位名称 |  |
| 改造单位许可证编号 |  | 改造许可证级别 |  |
| 改造单位联系人 |  | 改造单位联系人电话 |  |
| 改造日期 |  |  |  |
| 重大修理单位名称 |  |
| 重大修理单位许可证编号 |  | 重大修理许可证级别 |  |
| 重大修理单位负责人 |  | 重大修理单位联系人 |  |
| 重大修理单位联系电话 |  | 重大修理日期 |  |
| 维保信息 |
| 维护保养单位名称 |  |
| 维保单位许可证编号 |  | 维保许可证级别 |  |
| 许可证有效期 |  | 维保救援电话 |  |
| 注册信息 |
| 使用登记证编号 |  | 注册代码 |  |
| 管理信息 |
| 安全管理人员 |  | 使用救援电话 |  |
| 场所性质 |  | 使用单位内部编号 |  |
| 技术参数 |
| （一）基本参数 |
| 名义速度 |  | m/s | 名义宽度 | m |
| （二）自动扶梯与自动人行道电梯参数 |
| 输送能力 |  | 人/h | 倾斜角 | ° |
| 使用区段长度 |  | m | 提升高度 | m |
| 是否公共交通型 |  |  | 使用环境 |  |

|  |
| --- |
| **自检结论** |
| **检验结论： □合格 □不合格****自检人员（签章）：****技术负责人（签章）：****施工单位（盖章）****年 月 日** |

|  |
| --- |
| **七、制造单位确认**  |
| **我司已对产品编号为** **的杂物电梯进行厂检并合格，且确认上述自检结论，并同意施工单位申报现场监督检验。****厂检人员（签章）：****制造单位（盖章）****年 月 日** |

|  |  |
| --- | --- |
| 检验项目 | 检验情况 |
| 编号 | 名称 | 内容 |
| A2.1.1 | 制造资料 | （1）配置说明，列明其产品编号、型号、主要技术参 数[包括名义速度、名义宽度、倾斜角、提升高度(适用于自动扶梯)、使用区段长度(适用于自动人行道)、工作类型、工作环境],驱动主机布置型式和数量、梯路传动方式、驱动主机与梯级(踏板或者胶带)之间的连接方式、自动人行道踏面类型(踏板或者胶带),主要部件和安全保护装置(注A2-2)的产品名称、型号、编号(除驱动主机、控制柜之外的其他主要部件和安全保护装置可以不标注编号而标注制造批次 号)、制造单位名称、型式试验证书编号、制造日期，以及附加制动器的型式、型号与编号；配置说明加盖整机制造单位(或者进口自动扶梯、自动人行道的国内代理商)公章或者检验专用章，并且注明签发日期。**注A2-2:本附件A2节所称主要部件包括驱动主机、控制柜、梯级、踏板、梳齿支撑板、楼层板、梯级链、踏板链、滚轮，安全保护装置包括含有电子元件的安全电路、可编程电子安全相关系统。** |  |
| （2）《特种设备生产许可证》(适用于境内制造单位)。 |  |
| （3）型式试验证书，包括整机、主要部件和安全保护装置的型式试验证书。 |  |
| （4）玻璃护壁板的钢化玻璃证明。 |  |
| （5）扶手带破断强度试验报告(适用于公共交通型)。 |  |
| （6）安装使用维护保养说明书，包括安装、使用、维护保养说明(含工作制动器、附加制动器、驱动系统、梯路传动系统的检查调整内容)和应急救援说明。 |  |
| （7）整机质量证明文件，包括整机制造单位的《特种设备生产许可证》编号，受检设备的设备品种、产品编号、型号、主要技术参数，安装单位的《特种设备生产许可证》编号、安装竣工日期、安装地点，受检设备符合相关安全技术规范的声明；整机质量证明文件加盖整机制造单位(或者进口自动扶梯、自动人行道的国内代理商)公章或者检验专用章，并且注明签发日期。 |  |
| A2.1.2 | 安装资料 | （1）安装单位的《特种设备生产许可证》。 |  |
| （2）安装告知证明资料。 |  |
| （3）受检设备相关建筑接口符合性声明，表明用于安装该设备的驱动站、转向站、分离机房、出入口畅通区域等按照相关规定进行了土建交接，并且满足相关要求，加盖安装单位公章或者检验专用章。 |  |
| (4)变更设计证明文件(适用于发生设计变更时),有由使用单位提出、经整机制造单位同意的见证。 |  |
| (5)安装自检报告，由整机制造单位(或者进口自动扶梯、自动人行道的国内代理商)出具或者盖章确认。 |  |
| A2.1.3 | 改造或者重大修理资料 | (1)改造或者重大修理受检设备的使用登记证 |  |
| (2)改造或者修理单位的《特种设备生产许可证》。 |  |
| (3)改造或者重大修理告知证明资料。 |  |
| (4)改造或者重大修理方案。 |  |
| (5)加装或者更换的各主要部件和安全保护装置的型式试验证书。 |  |
| (6)安装使用维护保养说明书(补充件),根据改造或者重大修理情况增补的相关安装、使用、维护保养说明和应急救援说明。 |  |
| (7)改造或者重大修理自检报告。 |  |
| (8)改造或者重大修理质量证明文件，包括受检设备的设备品种、使用登记证编号、型号、主要技术参数，改造或者修理单位的《特种设备生产许可证》编号、改造或者重大修理竣工日期，受检设备符合相关安全技术规范的声明；改造或者重大修理质量证明文件加盖改造或者修理单位公章或者检验专用章，并且注明签发日期。 |  |
| A2.1.5 | 技术资料与铭牌一致性 | （1）驱动主机、控制柜、含有电子元件的安全电路、可编程电子安全相关系统的铭牌或者可识别标志上标注的产品型号、编号制造单位名称或者商标、型式试验证书编号、制造日期与配置说明一致。 |  |
| （2）驱动主机、控制柜、含有电子元件的安全电路、可编程电子安全相关系统的的铭牌或者可识别标志上标注的内容与相应的型式试验证书内容相符。 |  |
| A2.2.1.1 | 照明 | 检查桁架内的驱动站、转向站以及机房中是否设有电气照明，分离机房是否设有永久性电气照明。 |  |
| A2.2.1.2 | 接地保护措施 | （1）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)始终分开。 |  |
| （2）电气设备及线管、线槽的外露可导电部分与保护导体(PE，地线)可靠连接。 |  |
| （3）含有电气安全装置的电路发生接地故障时，驱动主机立即停止运转。 |  |

|  |  |
| --- | --- |
| 检验项目 | 检验情况 |
| 编号 | 名称 | 内容 |
| A2.2.1.3 | 主开关 | (1)能够切断电动机、工作制动器和控制电路的电源，但是不能切断电源插座以及维护和检查所必需的照明电路的电源。 |  |
| (2)在断开位置上能够被锁住或者使其处于“隔离”位置 |  |
| (3)多台设备的主开关设置在同一个机器空间内时，各主开关的操作机构易于识别 |  |
| A2.2.1.4 | 停止开关 | 检查动站和转向站是否均设有停止开关。驱动装置安装在梯级、踏板或者胶带的载客分支和返回分支之间或者设置在转向站外部的，检查在驱动装置附近是否另设有停止开关 |  |
| A2.2.1.5 | 工作区域 | (1)在机房、析架内部的驱动站和转向站内，具有一个无任何永久固定设备的、站立面积足够大的空间，站立面积不小于0.30m2，其较短一边的长度不小于0.50m |  |
| (2)主驱动装置或者工作制动器装在梯级、踏板或者胶带的载客分支和返回分支之间时，在工作区段具有一个水平的立足区域，其面积不小于0.12m2，最小边尺寸不小于0.30m |  |
| (3)在分离机房内的控制柜前有一块净空间，其深度不小于0.70m，宽度不小于0.50m 与控制柜全宽的较大者，净高度不小于2.00m |  |
| (4)在分离机房内对运动部件进行维护和检查以及紧急操作的地方有一块不小0.50m×0.60m的水平净空间，其净高度不小于2.00m |  |
| A2.2.1.6 | 旋转部件防护措施 | 检查驱动主机的旋转部件、驱动站和转向站的梯级或者踏板转向部分是否设有防护装置和警示标志，以防止人员受到伤害 |  |
| A2.2.1.7 | 工作制动器状态监测功能 | 检查受检设备启动后而工作制动器没有松开时，电梯安全装置是否能够使驱动主机立即停止运行；故障锁定功能是否保持有效 |  |
| A2.2.1.8 | 手动盘车装置 | (1)盘车手轮是平滑和无辐条的，并且在其上或者附近清晰地标出操作说明和运行方向 |  |
| (2)对于可拆卸式手动盘车装置，设有最迟在该装置连接到驱动主机时起作用的电气安全装置 |  |
| A2.2.1.9 | 驱动链电气安全装置 | 检查当驱动主机驱动链过度松弛和断裂时，电气安全装置是否能够使受检设备自动停止运行，并且能够触发附加制动器动作（设有附件制动器时） |  |

|  |  |
| --- | --- |
| 检验项目 | 检验情况 |
| 编号 | 名称 | 内容 |
| A2.2.1.10 | 检修控制装置 | (1)在驱动站和转向站内至少提供一个用于连接便携式检修控制装置的检修插座，该插座的设置能够使检修控制装置到达受检设备的任何位置 |  |
| (2)检修控制装置上的停止开关功能有效 |  |
| (3)检修控制装置上的运行方向标识清晰、正确 |  |
| (4)操作检修控制装置时，其他所有启动开关均不起作用，电气安全装置有效 |  |
| (5)连接多个检修控制装置时，所有检修控制装置均不起作用 |  |
| A2.2.2.1 | 梳齿与踏面相交线处的光照度 | 测量在楼层板平面的梳齿与踏面相交线位置的光照度是否至少为50lx |  |
| A2.2.2.2 | 出入口区域 | 检查出入口区域是否充分畅通，其宽度至少等于扶手带外缘距离加上每边各80mm，纵深尺寸从扶手装置端部算起至少为2.50m；如果该区域的宽度不小于扶手带外缘之间距离的2倍加上每边各80mm时，其纵深尺寸允许减少至2.00m |  |
| A2.2.2.3 | 出入口防护装置 | 对于人员在出入口可能接触到扶手带的外缘并且引起危险的区域，检查是否设置能够阻止乘客进入该区域的永久固定的防护装置，或者符合以下要求的永久固定的防护装置 | (1)至少高出扶手带100mm，位于扶手带外缘80mm～120mm处 |  |
| (2)从楼层板起高度不小于1100mm |  |
| A2.2.2.4 | 垂直净高度 | 检查梯级、踏板或者胶带上方的垂直净高度是否不小于2.30m，并且该净高度延续到扶手转向端端部 |  |
| A2.2.2.5 | 防护挡板 | 建筑障碍物会引起人员伤害的，检查是否采取了预防措施。受检设备与楼板有交叉或者受检设备之间有交叉的、检查交叉处是否设有垂直固定、无锐利边缘的封闭防护挡板，其位于扶手带上方的防护高度不小于0.30m，并且延伸至扶手带下缘以下至少25mm。扶手带外缘与任何障碍物之间的距离不小于400mm的，可以不设置防护挡板 |  |
| A2.2.2.6 | 扶手带距离 | (1)墙壁或者障碍物与扶手带外缘之间的水平距离不小于80mm，与扶手带下缘的垂直距离不小于25mm |  |
| (2)对于邻近布置的受检设备，其扶手带外缘之间的距离不小于160mm |  |
| A2.2.2.7 | 连续输送保护 | (1)具有相同的输送能力并且同方向运行 |  |
| (2)在梯级、踏板或者胶带到达梳齿与踏面相交线之 |  |

|  |  |
| --- | --- |
| 检验项目 | 检验情况 |
| 编号 | 名称 | 内容 |
| A2.2.2.7 | 连续输送保护 | 前2.00m～3.00m处，设有乘客易于触及的附加紧急停止开关 |  |
| (3)当其中一台受检设备停止运行时，其他继续运行可能造成人流拥堵的设备也停止运行 |  |
| A2.2.2.8 | 检修盖板与楼层板 | (1)检修盖板与楼层板的安装和固定能够防止人员踩踏或者自重作用而导致的倾覆、翻转 |  |
| (2)监测检修盖板和楼层板的电气安全装置能够在移除任何一块检修盖板或者楼层板时动作，对于机械结构能够保证只能先移除某块检修盖板或者楼层板的，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 |  |
| A2.2.2.9 | 梳齿与梳齿板 | (1)梳齿板梳齿完好，无缺损 |  |
| (2)梳齿板梳齿与踏面齿槽的啮合深度至少为4mm，梳齿槽根部与踏面的间隙不超过4mm |  |
| (3)梯级或者踏板进入梳齿板处有异物卡入，并且梳齿与梯级或者踏板不能正常啮合而导致梳齿板与梯级或者踏板发生碰撞时，受检设备能够自动停止运行 |  |
| A2.2.2.10 | 紧急停止开关 | (1)受检设备出入口附近设有紧急停止开关，必要时增设附加紧急停止开关，以使紧急停止开关之间的距离不超过30ra(适用于自动扶梯)或者40m(适用于自动人行道) |  |
| (2)各紧急停止开关标识清晰，对于位于扶手装置高度1/2以下的紧急停止开关，在扶手装置高度1/2以上的醒目位置还设有直径至少为80mm的红底白字“急停”指示标记，箭头指向该开关 |  |
| A2.2.2.11 | 铭牌与标志 | (1)在受检设备出入口的明显位置设有产品铭牌，至少标明产品名称、型号、编号、制造单位名称或者商标、制造日期：改造后的受检设备，加贴铭牌上标明主要技术参数、改造单位名称或者商标、改造竣工日期 |  |
| (2)在受检设备出入口附近设有包括必须拉住小孩、必须抱着宠物、必须握住扶手带和禁止使用非专用手推车等内容的安全乘用图形标志 |  |
| A2.2.3.1 | 扶手装置 | (1)扶手带完好，表面无龟裂、剥离、严重磨损，扶手带单一开裂处最大裂纹宽度不大于3mm |  |
| (2)扶手转向端入口处的最低点与地板之间的垂直距离不小于0.10m，并且不大于0.25m |  |
| (3)朝向梯级、踏板或者胶带一侧的部分光滑、平齐 |  |

|  |  |
| --- | --- |
| 检验项目 | 检验情况 |
| 编号 | 名称 | 内容 |
| A2.2.3.1 | 扶手装置 | 装设方向与运行方向不一致的压条或者镶条凸出高度不大于3mm，其边缘呈圆角或者倒角状；沿运行方向的盖板连接处结构能够防止勾绊 |  |
| (4)扶手带入口保护装置功能有效 |  |
| A2.2.3.2 | 扶手带速度监测装置 | 检查当扶手带速度与梯级、踏板或者胶带实际速度偏差最大超过15%，并且持续时间在5s～15s范围内时，扶手带速度监测装置是否能够使受检设备自动停止运行 |  |
| A2.2.3.3 | 防爬装置 | 人员能够爬上外盖板并且存在跌落风险的，检查在受检设备的外盖板上是否装设了符合以下要求的防爬装置： | (1)在位于地平面上方1000mm土50mm处 |  |
| (2)其高度至少与扶手带表面齐平，下部与外盖板相交，平行于外盖板方向上的延伸长度不小于1000mm，并且在此长度范器内无踩脚处 |  |
| A2.2.3.4 | 阻挡装置 | 对于与墙相邻并且外盖板的宽度大于125mm的受检设备，或者相邻平行布置并且共用外盖板的宽度大于125mm的自动扶梯或者倾斜的自动人行道，检查在上、下端部装设的阻挡装置是否能够防止人员进入外盖板区域，并且延伸到高度距离扶手带下缘25mm～150mm处 |  |
| A2.2.3.5 | 防滑行装置 | 自动扶梯或者倾斜的自动人行道和相邻的墙之间装有接近扶手带高度的扶手盖板，并且建筑物(墙)和扶手带中心线之间的距离大于300mm时，或者相邻自动扶梯或者倾斜的自动人行道的扶手带中心线之间的距离大于400mm时，检查在扶手盖板上装设的防滑行装置是否无锐角或者锐边，与扶手带的距离不小于100mm，并且防滑行装置之间的间隔距离不大于1800mm，高度不小于20mm |  |
| A2.2.3.6 | 护壁板间隙 | 护壁板之间的间隙是否不大于4mm，其边缘是否呈圆角或者倒角状 |  |
| A2.2.3.7 | 围裙板与梯级、踏板间隙 | 检查其是否符合以下要求之一： | (1)任何一侧的水平间隙不大于4mm，并且两侧对称位置处的间隙总和不大于7mm |  |
| (2)围裙板设置在踏板之上时，踏板表面与围裙板下端的垂直间隙不大于4mm，踏板侧与围裙板垂直投影间不产生间隙 |  |
| A2.2.3.8 | 围裙板 | 检查围裙板是否垂直、平滑，板与板之间的接缝是否为对接缝 |  |

|  |  |
| --- | --- |
| 检验项目 | 检验情况 |
| 编号 | 名称 | 内容 |
| A2.2.3.9 | 围裙板防夹装置 | 检查其是否符合以下要求： | (1)无松动、缺损等现象 |  |
| (2)端点位于梳齿与踏面相交线前(梯级侧)不小于50mm，但不大于150mm的位置 |  |
| A2.2.3.10 | 围裙板防夹开关 | 对于设有围裙板防夹开关的自动扶梯，检查夹入梯级和围裙板之间的异物最迟到达围裙板防夹开关处时，该开关是否能够有效动作，使自动扶梯在该梯级到达梳齿板前自动停止运行 |  |
| A2.2.4.1 | 梯级、踏板（胶带） | 检查其是否符合以下要求： | (1)梯级、踏板或者胶带完好，无破损 |  |
| (2)在工作区段内的任何位置，从踏面测得的两个相邻梯级或者踏板之间的间隙不大于6mm；在自动人行道过渡曲线区段、如果踏板的前缘和相邻踏板的后缘啮合，其间隙允许增至8mm |  |
| A2.2.4.2 | 梯级、踏板下陷保护 | 检查梯级或者踏板下陷导致不再与梳齿啮合时，电气安全装置是否能够使受检设备自动停止运行，并且下陷的梯级或者踏板不会到达梳齿与踏面相交线；故障锁定功能是否保持有效。检验时，由施工或者维护保养单位卸除1～2个梯级或者踏板，将缺口检修运行至电气安全装置处，检验人员检查电气安全装置至梳齿与踏面相交线的距离是否大于工作制动器的最大制停距离：该装置动作后，是否能够使受检设备停止运行；故障锁定功能是否保持有效 |  |
| A2.2.4.3 | 梯级、踏板缺失保护 | 检查由梯级或者踏板缺失而导致的缺口从梳齿板位置出现之前，电气安全装置是否能够使受检设备自动停止运行：故障锁定功能是否保持有效。检验时，由施工或者维护保养单位卸除1个梯级或者踏板，将缺口运行至返回分支内与回转段下部相接的直线段位置，正常启动受检设备上行和下行，检验人员分别确认缺口到达梳齿板位置之前，电气安全装置是否能够使受检设备自动停止运行：故障锁定功能是否保持有效−51− |  |
| A2.2.4.4 | 非操纵逆转保护 | 检查梯级、踏板或者胶带改变规定运行方向时，非操纵逆转保护装置是否能够使自动扶梯或者倾斜角不小于6°的自动人行道自动停止运行；故障锁定功能是否保持有效 |  |
| A2.2.4.5 | 驱动元件保护 | 检查直接驱动梯级、踏板或者胶带的元件断裂或者过分伸长时，受检设备是否能够自动停止运行；故障锁定功能是否保持有效 |  |

|  |  |
| --- | --- |
| 检验项目 | 检验情况 |
| 编号 | 名称 | 内容 |
| A2.2.4.6 | 距离伸缩保护 | 检查驱动装置与转向装置之间的距离发生过分伸长或者缩短时，受检设备能够自动停止运行 |  |
| A2.3.1 | 运行试验 | (1)对于由使用者的进入而自动启动或者加速的受检设备，在使用者到达梳齿与踏面相交线之前，受检设备应已经启动和加速，其运行方向标识正确并且清晰可见 |  |
| (2)对于由使用者的进入而自动启动的受检设备，当使用者从预定运行方向进人时，经过足够的时间才能自动停止运行；当使用者从预定运行方向相反的方向进入时，仍按照预先确定的方向启动，运行时间不少于 10s |  |
| (3)受检设备空载，以正常速度进行两个方向的连续运行，应运行平稳，无异常碰擦、干涉、松动、抖动和声响 |  |
| A2.3.2 | 扶手带运行速度偏差试验 | 受检设备空载运行，扶手带运行速度相对于梯级、踏板或者胶带实际速度，在两个运行方向上的偏差应在0～+2%范围内 |  |
| A2.3.3 | 制停距离试验 | 进行制停距离试验时，制停距离从用于制停的电气装置被触发时开始测量。自动扶梯将总制动载荷分布在上部2/3的可见梯级上进行下行制停距离试验；自动人行道进行两个方向的空载制停实验。其制停距离应当符合要求。 |  |
| A2.3.4 | 附加制动器试验 | (1)附加制动器动作开始时能够强制切断控制电路 |  |
| (2)自动扶梯将总制动载荷分布在上部2/3的可见梯级上进行试验；自动人行道进行空载试验，在工作制动器松开状态下，受检设备下行时触发附加制动器动作,，附加制动器应能够使受检设备可靠制停。 |  |
| (3)如果受检设备设有两个及以上驱动主机，并且采用工作制动器互为附加制动器时,每一制动器均应符合本条第(1)和第(2)项的要求 |  |

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 检验项目编号 | 检验内容要求 | 检测项目 | 测量值 | 单位 |
| A2.2.4.1 | （2） | 检查其是否符合以下要求；（2）在工作段内的任何位置，从踏面测得的两个相邻梯级或者踏板之间的间隙不大于6mm；在自动人行道过度曲线段、如果踏板的前缘和相邻踏板的后缘啮合，其间隙允许增至8mm（注A2-5：检验时，至少抽取20%的可见梯级或者踏板测量相应的间隙） | 工作区段内间隙 |  | mm |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
| 过渡曲线区段间隙 |  | mm |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
| A2.3.1 | （2） | 对于由使用者的进入而自动启动的受检设备，当使用者从预定运行方向进入时，经过足够的时间才能自动停止运行，当使用者从预定运行方向相反的方向进入时，仍按照预先确定的方向启动运行时间小于10s | 从预定运行方向进入时；运行时间 |  | s |
| 从预定运行方向的相反方向进入时；运行时间 |  |
| A2.3.2 | （1） | 受检设备空载运行，扶手带运行速度相对于梯级、踏板或者胶带实际速度，在两个运行方向上的偏差应在0~2%范围内 | 正向偏差 |  | % |
| 反向偏差 |  |
| A2.3.3 | （1） | 自动扶梯监督检验时，将总制动载荷分布在上部2/3的可见梯级上进行下行制停距离试验，其制停距离应当符合附表中的要求。 | 下行制停距离 |  | m |
| （2） | 自动人行道监督检验时，进行两个方向的空载制停距离试验。 | 正向制停距离 |  |
| 反向制停距离 |