**自动扶梯与自动人行道
施工自检报告**

**（安装、改造、重大修理）**

**使用单位名称**

**设备注册代码**

**使用登记证编号**

**产 品 编 号**

**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**

**使用单位内部编号**

**自检日期 年 月 日**

**二维码编号**

**编制**（签名） **审核**（签名） **批准**（签名）

**施工单位**

**目 录**

**说明...................................................1**

**电梯施工质量证明书.....................................2**

**施工单位技术资料审查...................................3**

**使用单位技术资料审查...................................5**

**施工单位自检项目与结果.................................6**

**附表1 整机合格证**

**附表2 安装、改造、维修告知书**

**附表3 施工委托书**

**附表4 机房井道布置土建勘测声明（适用于新安装）**

**说 明**

1、本报告适用于自动扶梯和自动人行道的新安装、改造、重大修理自行检查。

2、检验依据

（1）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》（含第1、2、3号修改单）

（2）GB16899-2011《自动扶梯和自动人行道的制造与安装安全规范》

（3）TSG 08-2017 《特种设备使用管理规则》

（4）TSG T5002-2017《电梯维护保养规则》

（5）电梯相关设计文件

（6）《市场监管总局关于调整<电梯施工类别划分表>的通知》（国市监特设函〔2019〕64号）

3、“自检结果”、“审查结果”栏中“√”、“×”、“/”分别表示“合格”、“不合格”和“无此项”。要求测试数据的项目应填写实测数据，测试多个或一组数据时在附表或附图中记录。

4、检查所用计量器具均在计量检定合格或校准有效期内。

5、检查条件应符合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》（含第1、2、3号修改单）的规定。

6、对于改造和重大修理的电梯，对改造和重大修理涉及的相关项目及其内容按照本报告进行检查，其他项目按照定期检验的要求进行检查，并在备注栏加以必要的说明。

7、本报告无相关人员签名、未填写检查日期、未加盖检查专用章或公章无效。

8、本报告一式四份，由特种设备检验机构、使用单位、施工单位和制造单位分别保存。

**电梯施工质量证明书**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 设备品种 | □自动扶梯 □自动人行道 | 型号 |  |
| 制造单位名称 |  |
| 产品编号 |  | 制造日期 |  年 月 |
| 设备安装地点 | 市 区 街道办 号 | 使用单位内部编号 |  |
| 使用单位统一社会信用代码 |  | 使用登记证编号 |  |
| 使用单位联系人 |  | 使用单位联系电话 |  |
| 安全管理员 |  | 安全管理员联系电话 |  |
| 施工单位名称 |  | 施工单位联系电话 |   |
| 施工单位许可证明文件编号及有效期 | TS | 施工类别 | □安装（含移装）□改造□重大修理 |
| 有效期至： 年 月 日 |
| 施工日期 |  年 月 日～ 年 月 日 | 施工合同编号 |  |
| 维护保养单位名称 |  | 维保单位联系电话 |  |
| 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 | 使用区段长度 | m |
|  该设备施工质量符合特种设备安全技术规范TSG T7005-2012《电梯监督检验和定期检验规则—自动扶梯和自动人行道》（含第1、2、3号修改单）和GB 16899-2011《自动扶梯和自动人行道的制造与安装安全规范》等特种设备相关法律法规的规定。检验（签章）：审核（签章）：施工单位（盖章） 年 月 日 |  该电梯已按照特种设备安全技术规范安装、校验和调试完毕，施工质量符合TSG T7005-2012《电梯监督检验和定期检验规则—自动扶梯和自动人行道》（含第1、2、3号修改单）和GB 16899-2011《自动扶梯和自动人行道的制造与安装安全规范》等特种设备相关法律法规的规定，自检合格。检验（签章）：审核（签章）： 制造单位（盖章）  年 月 日 |

# 施工单位技术资料审查

| **项目** | **资 料 内 容** | **见 证 材 料** | **自检****结果** |
| --- | --- | --- | --- |
| 1.1制造资料 | (1) 制造许可证明文件，其范围能够覆盖所提供自动扶梯与自动人行道的相应参数（查验是否盖有制造单位鲜章） | 许可证号：TS |  |
| (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（查验是否盖有制造单位鲜章） | 证书编号：TX |  |
| (3) 产品质量证明文件，注有制造许可证明文件编号、产品编号、主要技术参数，含有电子元件的安全电路(如果有)、可编程电子安全相关系统 (如果有)、驱动主机、控制柜的型号和编号，以及梯级或者踏板等承载面板、梯级(踏板)链的型号，并且在证明文件上有自动扶梯与自动人行道整机制造单位的公章或者检验专用章以及制造日期（**提交**附表1） | 质量证明文件（整机合格证）号： |  |
| (4) 含有电子元件的安全电路(如果有)、可编程电子安全相关系统(如果有)、梯级或者踏板等承载面板、驱动主机、控制柜、梯级(踏板)链的型式试验证书；对于玻璃护壁板，还应当提供采用了钢化玻璃的证明（查验右侧所列证书是否盖有制造单位鲜章） | 安全电路型试证号： |  |
| 可编程电子系统： |
| 梯级型式证号（自动扶梯）： |
| 踏板型式证号（自动人行道）： |
| 驱动主机型试证号： |
| 控制柜型试证号： |
| 梯级（踏板）链型试证号： |
| 钢化玻璃证明： |
| (5) 电气原理图，包括动力电路和连接电气安全装置的电路（查验原件） | 电气原理图 |  |
| (6) 安装使用维护说明书，包括安装、使用、日常维护保养和应急救援等方面操作说明的内容（查验原件） | 安装使用维护说明书 |  |
| （7）制造单位与安装单位不是同一单位时，制造单位应提供安装委托书；（**提交**附表3） | 项目安装委托协议 |  |
| 1.2安装资料 | (1) 安装许可证和安装告知书，许可证范围能够覆盖所施工自动扶梯与自动人行道的相应参数（**提交**附表2） | 安装许可证号：TS告知书编号： |  |
| (2) 施工方案，审批手续齐全（查验原件） | 方案编号： |  |
| (3) 用于安装该自动扶梯或者自动人行道的驱动站、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（**提交**附表5） | 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 |  |
| (4) 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；（**提交**本报告） | 自检报告 |  |
| (5) 变更设计证明文件(如安装中变更设计时)，履行了由使用单位提出、经整机制造单位同意的程序（**提交**盖有制造单位鲜章的变更文件） | 变更设计证明文件 |  |
| (6) 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编号、产品出厂编号、主要技术参数等内容，并且有安装单位公章或者检验专用章以及竣工日期（查验盖有安装单位鲜章的质量证明文件） | 见电梯施工质量证明书 |  |
| 1.3改造、重大修理资料 | (1) 改造或者修理许可证和改造或者重大修理告知书，许可证范围能够覆盖所施工自动扶梯与自动人行道的相应参数（**提交**盖有施工单位鲜章的施工告知书） | 许可证号：TS告知书编号： |  |
| (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（查验原件） | 改造或重大修理清单以及施工方案 |  |
| (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（**提交**盖有制造单位鲜章的部件合格证） | 合格证号： |  |
| 型式试验证书号： |
| (4) 施工现场作业人员持有的特种设备作业人员证（查验盖有施工单位鲜章的证件复印件） | 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（**提交**本报告） | 自检报告 |  |
| (6)改造后的整机合格证或者重大修理质量证明文件，包括自动扶梯和自动人行道的改造或者重大修理合同编号、改造或者重大修理单位的施工许可证编号、自动扶梯与自动人行道使用登记编号、主要技术参数等内容，并且有改造或者重大修理单位的公章或者检验专用章以及竣工日期（**提交**盖有改造单位鲜章的整机合格证明文件，附表1） | 质量证明文件（整机合格证） |  |
| **施工单位****自查意见** | **我单位已按规定对上述资料进行了自查，自查合格，对提供资料的真实性负责。** （施工单位签章）自查人员签名： 年 月 日 |

**使用单位技术资料审查**

| **项目** | **文件资料内容** | **见证材料** | **自 检 结 果** |
| --- | --- | --- | --- |
| 使用单位资料 | (1)使用登记资料，内容与实物相符 (适用于改造、重大修理) | 使用注册登记证 |  |
| (2)安全技术档案，至少包括1.1、1.2、1.3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、日常自行检查与使用状况记录、日常维护保养记录、年度自检记录或者报告、应急救援演习记录、运行故障和事故记录等，保存完好。（新安装电梯，仅查验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、应急救援演习记录、运行故障和事故记录等制定情况) | 见TSG T7005-2012附件A中1.1、1.2、1.3所述资料 |  |
| 监督检验报告 |
| 定期检验报告 |
| 日常自行检查与使用状况记录 |
| 日常维护保养记录 |
| 年度自检记录或者报告 |
| 应急救援演习记录 |
| 运行故障和事故记录 |
| (3)以岗位责任制为核心的自动扶梯和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 | 电梯运行管理规章制度 |  |
| (4)与取得相应资格单位签订的日常维护保养合同 | 维保合同编号：维保期： 年 月 日～ 年 月 日 |  |
| (5)按照规定配备的电梯安全管理人员的特种设备作业人员证 | 证书编号： |  |
| 其它 |  |
| 经审查，本设备的使用资料完整齐全，按照TSG 08-2017 《特种设备使用管理规则》、TSG T5002-2017《电梯维护保养规则》、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》（含第1、2、3号修改单）的规定，自查结论 。 |
|  安全管理人员（签名）： 使 使用单位（盖章） 年 月 日 |

**施工单位自检项目及结果**

| **检验****类别** | **项目及类别** | **自检项目及其内容（要点）** | **自检结果** |
| --- | --- | --- | --- |
| C | 2驱动与转向站 | 2.1 维修空间 | (1) 在机房，尤其是在桁架内部的驱动站和转向站内，应具有一个没有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0.3m2，其较短一边的长度不小于0.5m |  |
| (2) 当主驱动装置或制动器装在梯级、踏板或胶带的载客分支和返回分支之间时，在工作区段应提供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0.3m |  |
| C | 2.2防护 | 如果转动部件易接近或对人体有危险，应当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转向站的梯级和踏板转向部分 |  |
| C | 2.3照明 | 分离机房的电气照明应当是永久固定的。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 | 桁架内的驱动站、转向站以及机房中应配备电源插座：(1) 2P+PE型250V，由主电源直接供电；或者(2) 符合安全特低电压的供电要求(当确定无须使用220V的电动工具时) |  |
| B | 2.5主开关 | 在驱动主机附近，转向站中或控制装置旁，应当设置一个能切断电动机、制动器释放装置和控制电路电源的主开关。该开关应不能切断电源插座或检修及维修所必须的照明电路的电源。主开关处于断开位置时应可被锁住或处于“隔离”位置，在打开门或者活板门后能够方便操纵 |  |
| 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停止开关装置 | 在驱动站和转向站都应设有停止开关，如果驱动站已经设置了主开关，可不设停止开关。对于驱动装置安装在梯级、踏板或胶带的载客分支和返回分支之间或者设置在转向站外面的自动扶梯和自动人行道，则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，应有清晰并且永久的标识 |  |
| B | 2.8主要部件铭牌 | 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 |  |
| 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 | 动力电路①、照明电路②和电气安全装置电路③的绝缘电阻值应当符合下述要求： | ① MΩ② MΩ③ MΩ |
| 标称电压/V | 测试电压(直流)/V | 绝缘电阻/MΩ |
| 安全电压≤500＞500 | 2505001000 | ≥0.25≥1.00≥1.00 |
| C | 2.10接地 | 供电电源自进入机房或者驱动站、转向站起，中性线(N)与保护线(PE)应当始终分开 |  |
| B | 2 驱动与转向站 | 2.11断错相保护 | 自动扶梯或自动人行道应设断相、错相保护装置；当运行与相序无关时，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 | (1) 驱动主机的电源应由两个独立的接触器来切断，接触器的触头应当串接于供电电路中，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，应当不能重新启动；(2) 交流或直流电动机由静态元件供电和控制时，可采用一个由以下元件组成的系统；① 切断各相(极)电流的接触器。当自动扶梯或自动人行道停止时，如果接触器未释放，则自动扶梯或自动人行道应不能重新启动；② 用来阻断静态元件中电流流动的控制装置；③ 用来检验自动扶梯或自动人行道每次停止时电流流动阻断情况的监控装置。在正常停止期间，如果静态元件未能有效阻断电流的流动，监控装置应使接触器释放并应防止自动扶梯或自动人行道重新启动 |  |
| C | 2.13 释放制动器 | 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 |  |
| C | 2.14 手动盘车装置 | （1）如提供手动盘车装置，该装置应容易接近，操作安全可靠。盘车装置不得采用曲柄或多孔手轮。 |  |
| （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 |  |
| B | 2.15 紧急停止装置 | (1) 紧急停止装置应当设置在自动扶梯或者自动人行道出入口附近、明显并且易于接近的位置。紧急停止装置应当为红色，有清晰的永久性中文标识；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应当符合下列要求：①自动扶梯，不超过30m；②自动人行道，不超过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 |  lx |
| C | ▲3.2 出入口 | (1) 在自动扶梯或自动人行道的出入口，应有充分畅通的区域。该畅通区域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2.50m；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； | 深度： m纵深： m |
| (2) 如果人员在出入口可能接触到扶手带的外缘并且引起危险，则应采取适当的预防措施。例如：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，由建筑结构形成的固定护栏至少增加到高出扶手带100mm，并且位于扶手带外缘的80mm至120mm之间 | □无此项高度： mm距扶手带外缘： mm |
| C | 3 相邻区域 | ▲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2.30m。该净高度应当延续到扶手转向端端部 | 垂直净高度： m |
| 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，应当设置一个高度不应小于0.30m，无锐利边缘的垂直固定封闭防护挡板，位于扶手带上方，并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的距离大于等于400mm的除外) | □无此项高度： m延伸长度： m |
| C | 3.5 扶手带外缘距离 | 墙壁或者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 | 水平距离： mm垂直距离: mm |
| C | 3.6 扶手带距离 | 相互临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 | □无此项 mm |
| 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 |  mm |
| B | 4.2 扶手防爬/阻挡/防滑行装置 | （1） 为防止人员跌落而在自动扶梯和自动人行道的外盖板上装设的防爬装置应当符合：防爬装置位于地平面上方(1000±50)mm，下部与外盖板相交，平行于外盖板方向上的延伸长度不应小于1000mm，并确保在此长度范围内无踩脚处。该装置的高度应当至少与扶手带表面齐平； | □无此项距地面高度： mm延伸长度： mm |
| （2）当自动扶梯或自动人行道与墙相邻，并且外盖板的宽度大于125mm时，在上、下端部应当安装阻挡装置防止人员进入外盖板区域。当自动扶梯或自动人行道为相邻平行布置，并且共用外盖板的宽度大于125mm时，也应安装这种阻挡装置。该装置应延伸到高度距离扶手带下缘25mm~150mm | □无此项外盖板宽度： mm距离扶手带下缘： mm |
| （3）当自动扶梯或倾斜式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式自动人行道的扶手带中心线之间的距离大于400mm时，应在扶手盖板上装设防滑行装置。该装置应包含固定在扶手盖板上的部件，与扶手带的距离不应小于100mm，并且放滑行装置之间的间隔距离不应大于1800mm，高度不应小于20mm。该装置应无锐角或锐边。 | □无此项装置与扶手带离： mm装置间间距： mm装置高度： mm |
| C | 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光滑、平齐。其压条或镶条的装设方向与运行方向不一致时，其突出高度不应大于3mm，应当坚固并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应无生勾绊的危险 |  mm |
| C | 4.4 护壁板之间的空隙 | 护壁板之间的间隙不应大于4mm，其边缘应呈圆角或导角状 |  mm |
| C | 4 扶手装置和围裙板 | 4.5 围裙板接缝 | 自动扶梯或自动人行道的围裙板应垂直、平滑，版与板之间的接应应是对接缝。对于长距离的自动人行道，在其跨越建筑伸缩缝部位的围裙板的接缝处可以采取其他特殊方法来替代对接缝 |  |
| B | 4.6 围裙板间隙 | （1）自动扶梯或者自动人行道的围裙板应当设置在梯级、踏板或胶带的两侧，任何一侧的水平间隙不应大于4mm，并且两侧对称位置处的间隙总和不应大于7mm | □无此项单侧最大间隙：Δmax= mm对称处最大间隙总和：Σmax= mm |
| （2）如果自动人行道的围裙板设置在踏板或胶带之上，则踏板表面与围裙板下端所测得的垂直间隙应当不大于4mm；踏板或者胶带产生横向移动时，不允许踏板或胶带的侧边与围裙板垂直投影间产生间隙 | □无此项人行道围裙板在踏板或胶带之上时：Δmax= mm  |
| C | 4.7 防夹装置 | 在自动扶梯的围裙板上应当装设围裙板防夹装置。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55mm；
3. 刚性部件应有18mm到25mm的水平突出，柔性部件水平突出应为最小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的连线的垂直距离在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具体应在25mm到55mm之间；
6. 刚性部件的下表面应与围裙板形成向上不小于25º的倾斜角，其上表面应与围裙板形成向下不小于25º倾斜角；
7. 围裙板防夹装置的末端部分应当逐渐缩减并与围裙板平滑相连。围裙板防夹装置的端点应当位于梳齿与踏面相交线(梯级侧)不小于50mm，最大150mm的位置
 | （2） mm（3） mm mm（4） mm（5） mm（6） º（7） mm |
| C | 5 梳齿与梳齿板 | ▲5.1 梳齿、啮合 | 梳齿板梳齿或踏面齿应完好，不得有缺损。 |  |
| 梳齿板梳齿与踏板面齿槽的啮合深度至少为4mm，间隙不应超过4mm | 啮合深度: mm间隙: mm |
| B | 6 监控和安全装置 | 6.1 扶手带入口保护 | 在扶手转向端的扶手带入口处应当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立即停止 |  |
| B | 6.2 梳齿板保护 | 当有异物卡入，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者踏板发生碰撞时，自动扶梯或者自动人行道应当自动停止运行 |  |
| B | 6.3 超速保护 | (1) 自动扶梯或自动人行道应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倍之前切断自动扶梯或自动人行道的电源。如果自动扶梯或自动人行道的设计能防止超速，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，并且操作开关或者检修控制装置才能重新启自动扶梯和自动人行道。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 |  |
| B | 6 监控和安全装置 | 6.4 非操纵逆转保护 | (1) 自动扶梯或倾斜度不小于6 º的倾斜式自动人行道应设置一个装置，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，并且操作开关或者检修控制装置才能重新启自动扶梯和自动人行道。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 |  |
| 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)断裂或者过分伸长，自动扶梯或自动人行道应自动停止运行； |  |
| (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自动扶梯和自动人行道。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 |  |
| 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，自动扶梯或自动人行道应当自动停止运行 |  |
| 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，应当有安全装置使自动扶梯或自动人行道停止运行。该装置应当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线相交线； |  |
| (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自动扶梯和自动人行道。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。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) 自动扶梯和自动人行道应当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，并应在缺口(由梯级或踏板缺失而导致的)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，并且操作开关或者检修控制装置才能重新启自动扶梯和自动人行道。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 |  |
| B | 6.9 扶手带速度偏离保护 | 应当设置扶手带速度监测装置，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，使自动扶梯或者自动人行道停止运行 |  |
| B | 6.10 多台连续并且无中间出口的自动扶梯或自动人行道停止保护 | 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当同时停止 |  |
| B | 6.11 检修盖板和楼层板 | 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 |  |
| 监控检修盖板和楼层板的电气安全装置的设置应当符合下列要求之一：①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 监控和安全装置 | 6.12 制动器松闸故障保护 | (1) 应当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，驱动主机应当立即停止 |  |
| (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 |  |
| 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当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 |  |
| (2) 附加制动器应当功能有效 |  |
| C | 7 检修装置 | ▲7.1 检修控制装置的设置 | 自动扶梯或自动人行道应当设置检修控制装置：(1) 在驱动站和转向站内至少应当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达到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当配备一个停止开关，停止开关应当：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) 检修控制装置上应当有明显识别运行方向的标识 |  |
| C | ▲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，自动扶梯或自动人行道的运行应当依靠持续操作。 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) a)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；b)所有检修插座应当这样设置：即当连接一个以上的检修控制装置时，或者都不起作用，或者需要同时都启动才能起作用； |  |
| (3) a)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提到的以外)应当有效；b)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 待机运行 | 采用待机运行(自动启动或加速)的自动扶梯或自动人行道，当乘客达到梳齿和踏面相交线之前，应当已经启动和加速 |  |
| C | 8.2 运行时间 | 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地方向进入时，自动扶梯或自动人行道仍应按照预先确定的方向启动，运行时间应当不少于10s。当乘客通过后，自动扶梯或自动人行道应当有足够的时间(至少为预期乘客输送时间再加上10s)才能自动停止运行 | □无此项运行时间:  s停止时间:  s |
| 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当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，应当有产品标识：①制造厂的名称②产品型号③产品编号④制造年份 |  |
| C | 10 运行检查 | 10.1 速度偏差 | 扶手带的运行速度相对于梯级、踏板或胶带实际速度的允许偏差为±5% |  % |
| C | ▲10.2 扶手带的运行速度偏差 | 扶手带的运行速度相对于梯级、踏板或胶带实际速度的允许偏差为0~+2% |  % |
| B | 10.3 制停距离 | 自动扶梯或者自动人行道的制停距离应当符合下列要求：(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 　 0.30~1.30m0.75m/s 　 0.40~1.50m | □无此项制停距离:  m |
| (2)空载和有载水平运行或者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 　 　0.20~1.00m0.65m/s 　　 0.30~1.30m0.75m/s 　　 0.40~1.50m0.90m/s　　 0.55~1.70m | □无此项制停距离:   m |

|  |
| --- |
| **自 检 结 论** |
| 该设备施工质量符合特种设备安全技术规范TSG T7005-2012《电梯监督检验和定期检验规则—自动扶梯和自动人行道》（含第1、2、3号修改单）和GB 16899-2011《自动扶梯和自动人行道的制造与安装安全规范》等特种设备相关法律法规的规定。检验（签章）：审核（签章）：施工单位（盖章） 年 月 日 | 该电梯已按照特种设备安全技术规范安装、校验和调试完毕，施工质量符合TSG T7005-2012《电梯监督检验和定期检验规则—自动扶梯和自动人行道》（含第1、2、3号修改单）和GB 16899-2011《自动扶梯和自动人行道的制造与安装安全规范》等特种设备相关法律法规的规定，自检结论 。检验（签章）：审核（签章）：制造单位（盖章）  年 月 日 |
| **备 注** |
| 1、改造和重大修理的检验项目情况说明(如有)：2、其他需要说明的情况： |

**附表1 整机合格证**

本页张贴或替换为本台电梯的整机合格证复印件，需加盖施工单位鲜章。

**附表2 安装、改造、维修告知书**

本页张贴或替换为本台电梯的**特种设备安装、改造、维修告知书**，要求复印件加盖施工单位鲜章。

**附表3 施工委托书**

本页张贴或替换为本台电梯的**制造单位施工委托书**，要求原件盖制造单位鲜章，复印件需加盖施工单位和制造单位鲜章。

**附表4**

 **扶梯安装土建勘测声明**

 （适用于新安装）

经我单位现场勘测，作如下声明：

1.用于安装本台自动扶梯或自动人行道的驱动站、转向站符合国家相关标准要求。

2.用于安装本台自动扶梯或自动人行道的总体布置图或者土建工程勘测图真实准确、与现场勘测结果一致，且符合国家相关标准要求。

3.本台自动扶梯或自动人行道的出入口、高度等满足安全要求。

以上土建勘测结果符合制造单位设计要求和相关标准规范要求。

 施工单位（盖章）

 年 月 日