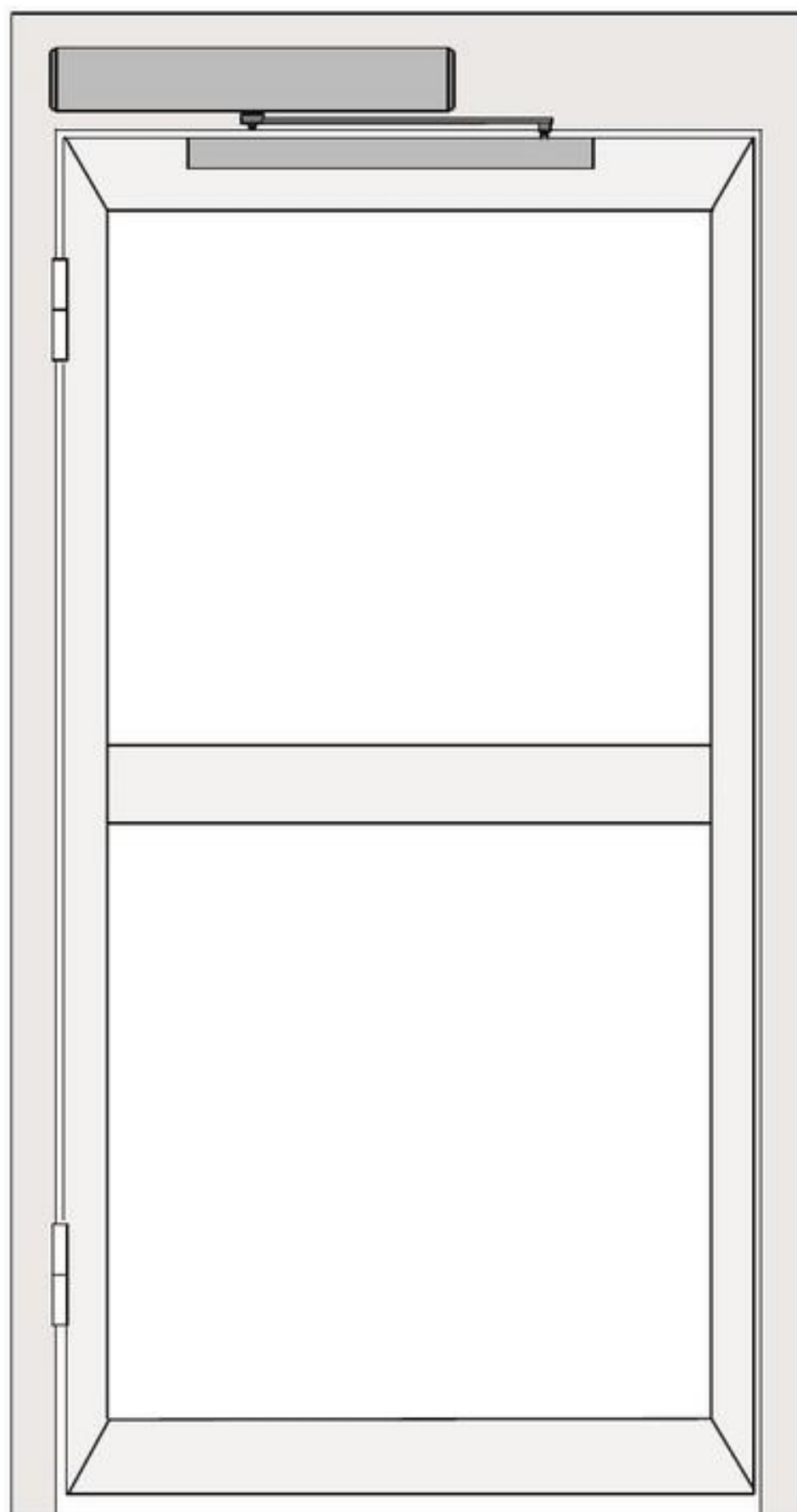


# 数码款自动平开门说明书



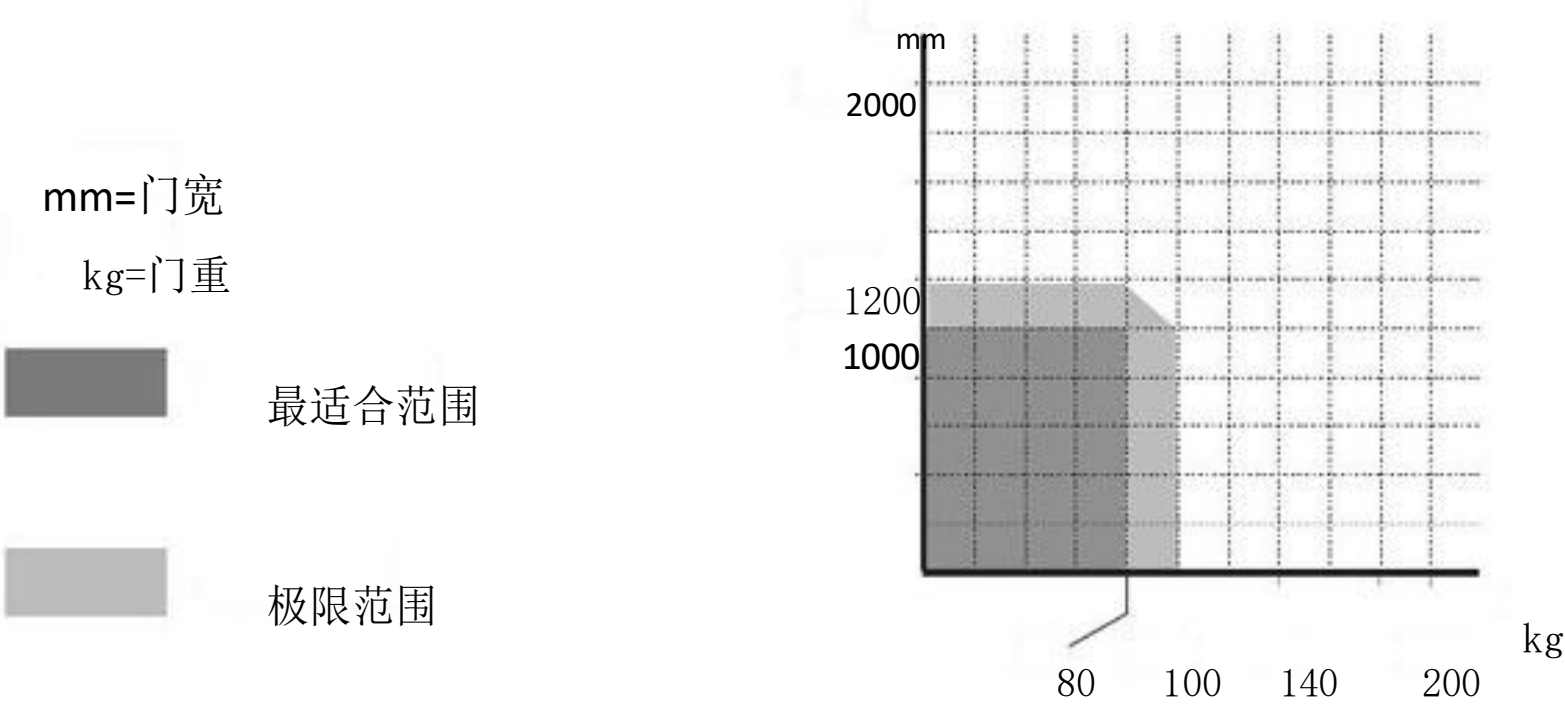
AUTOMATIC ENTRANCE SPECIALISTS

# 目录

|   |                |       |
|---|----------------|-------|
| 1 | 技术参数           | 1     |
| 2 | 配件说明           | 2     |
| 3 | 机械安装           | 3~10  |
|   | 3.1 安装示例       | 3     |
|   | 3.2 底板安装       | 4-5   |
|   | 3.3 拉臂安装       | 6     |
|   | 3.4 推臂安装       | 7     |
|   | 3.5 驱动系统安装     | 9     |
|   | 3.6 机罩安装       | 9     |
|   | 3.7 驱动系统和拉臂的连接 | 10    |
|   | 3.8 驱动系统和推臂的连接 | 10    |
| 4 | 电气连接           | 11~12 |
| 5 | 参数调整           | 13~14 |

1 技术参数

- 电源：AC100V~AC240V
- 开启时间：3~7s/90°
- 开门保持时间：1~9s
- 温度：-20℃~|55℃
- 保护等级：IP12D
- 产品重量：6.5Kg
- 产品体积：515×95×90mm



2 配件说明

---



拉臂推臂二选一

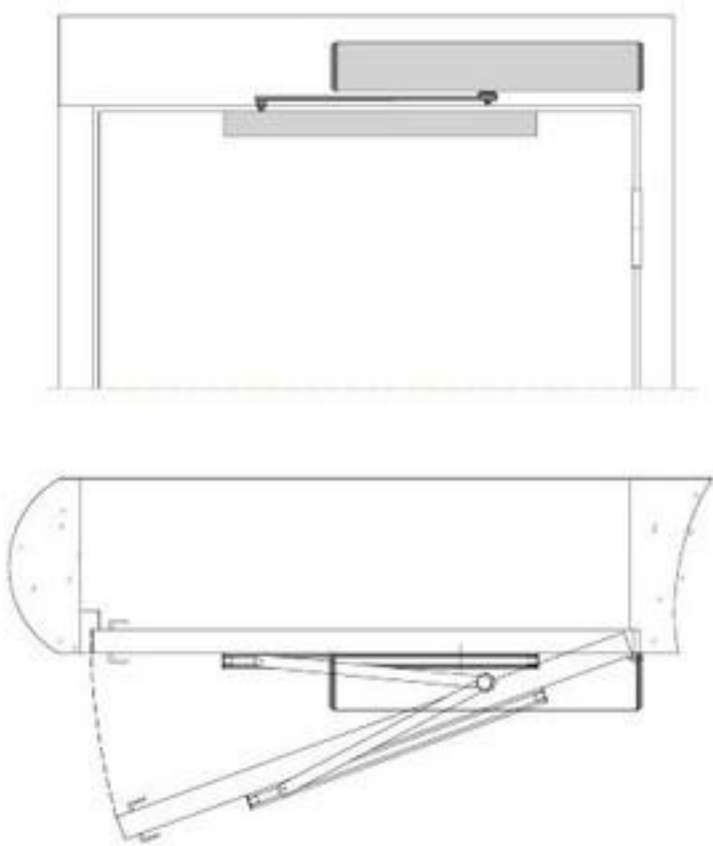


### 3 机械安装

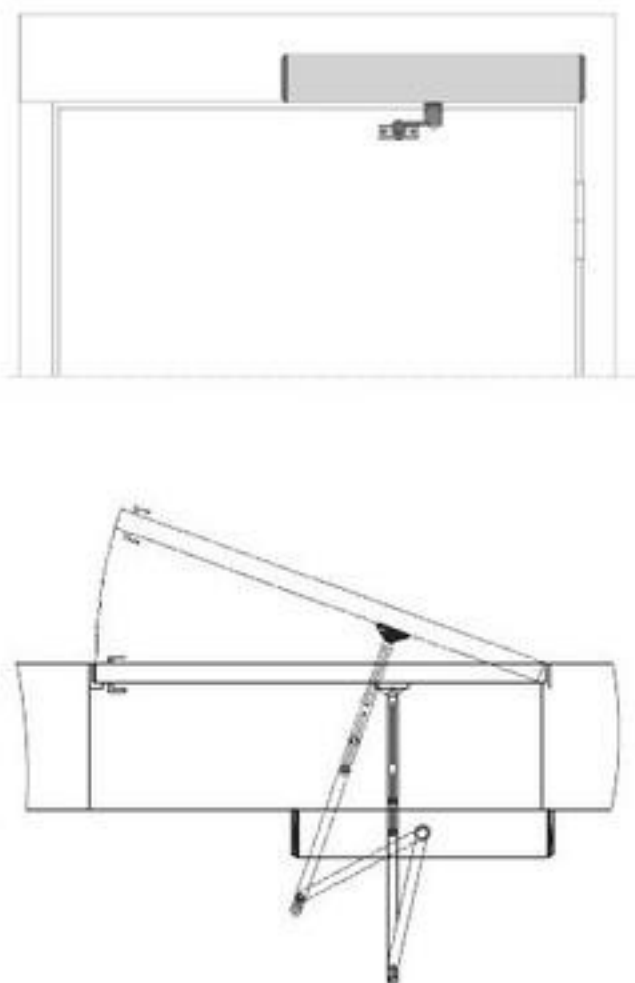
---

#### 3.1 安装示例

拉臂式安装：适合门翼向里开（驱动系统在里面）

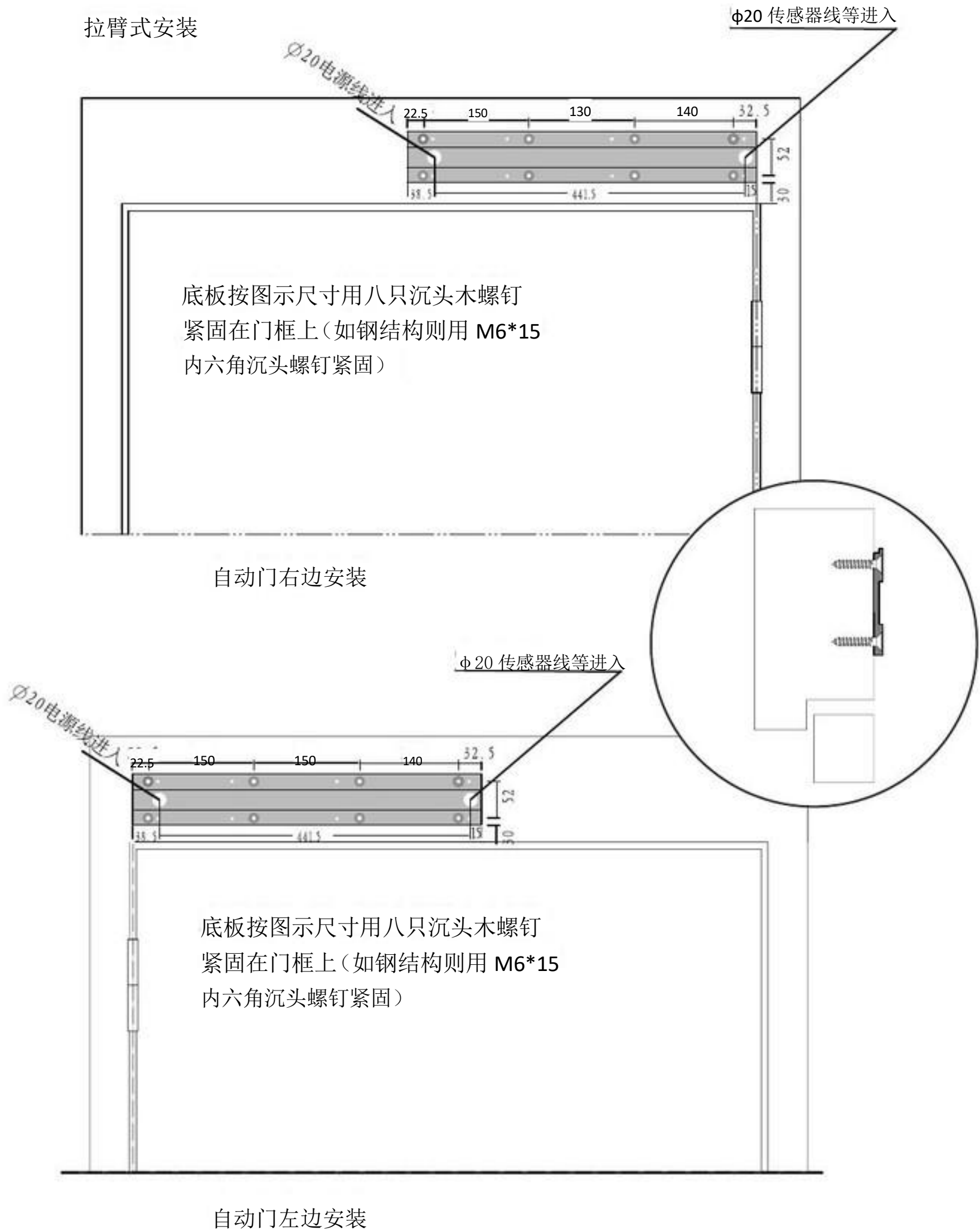


推臂式安装：适合门翼向外开（驱动系统在里面）



### 3 机械安装

#### 3.2 底板安装

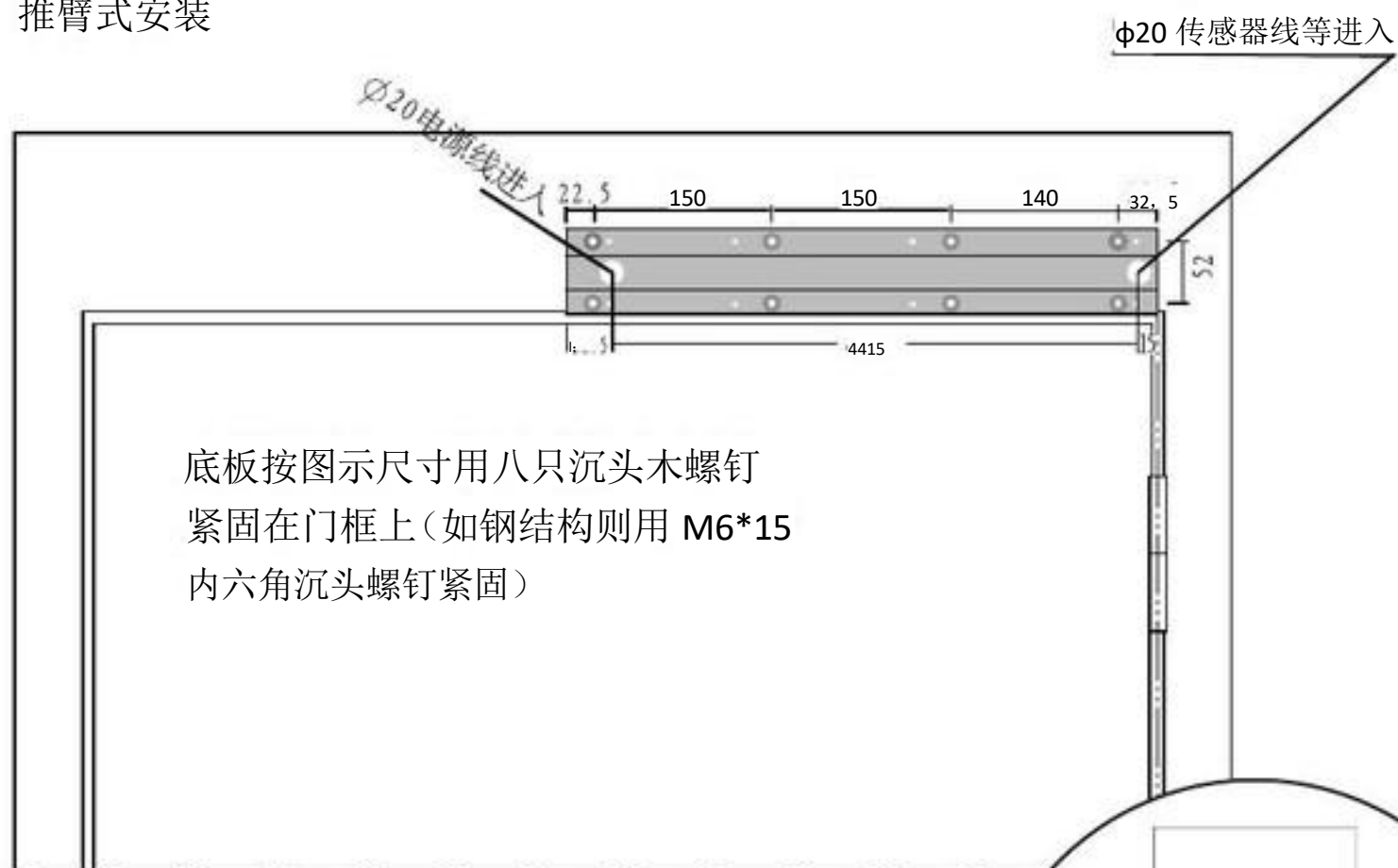




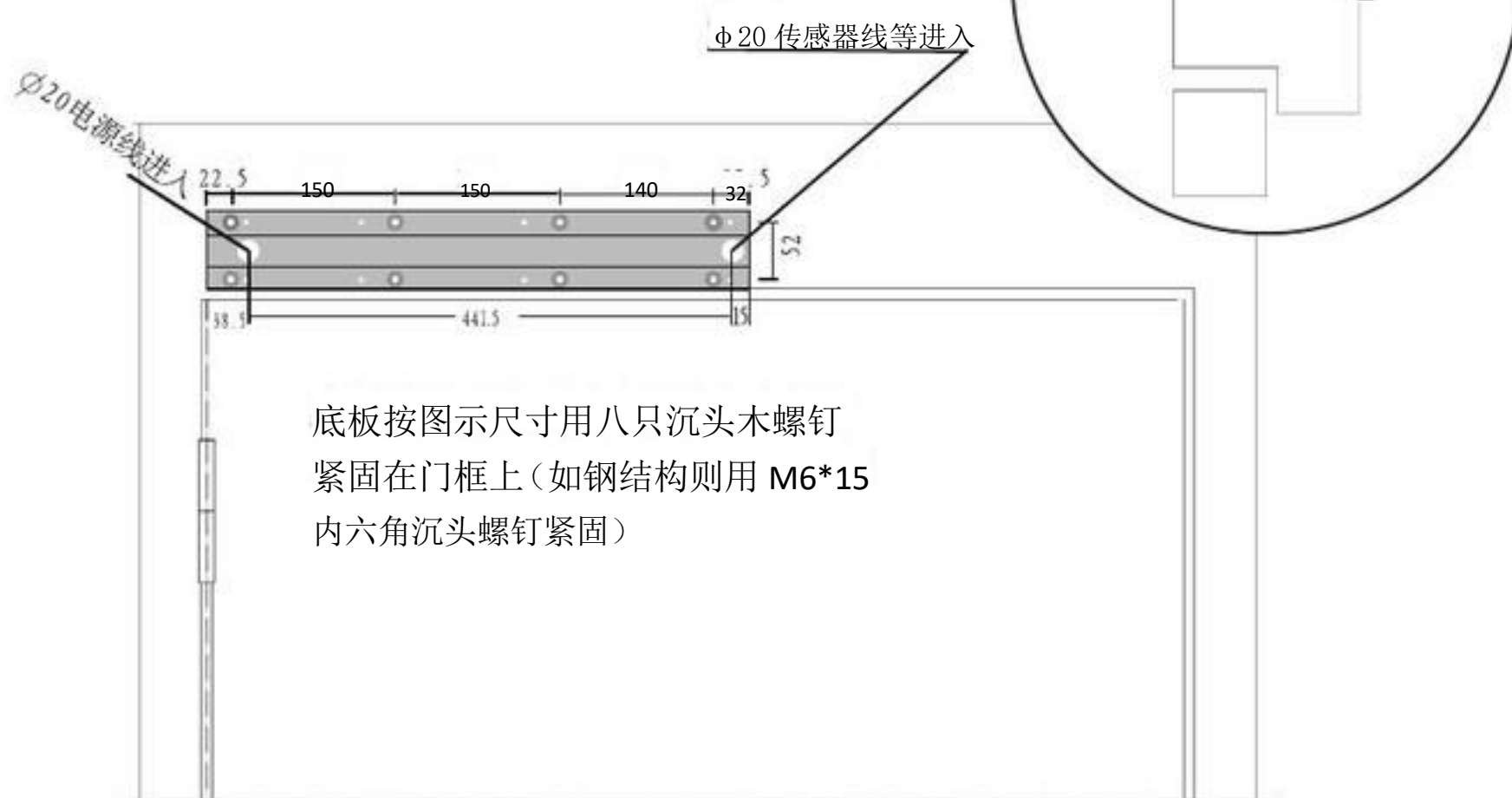
### 3 机械安装

#### 3.2 底板安装

推臂式安装



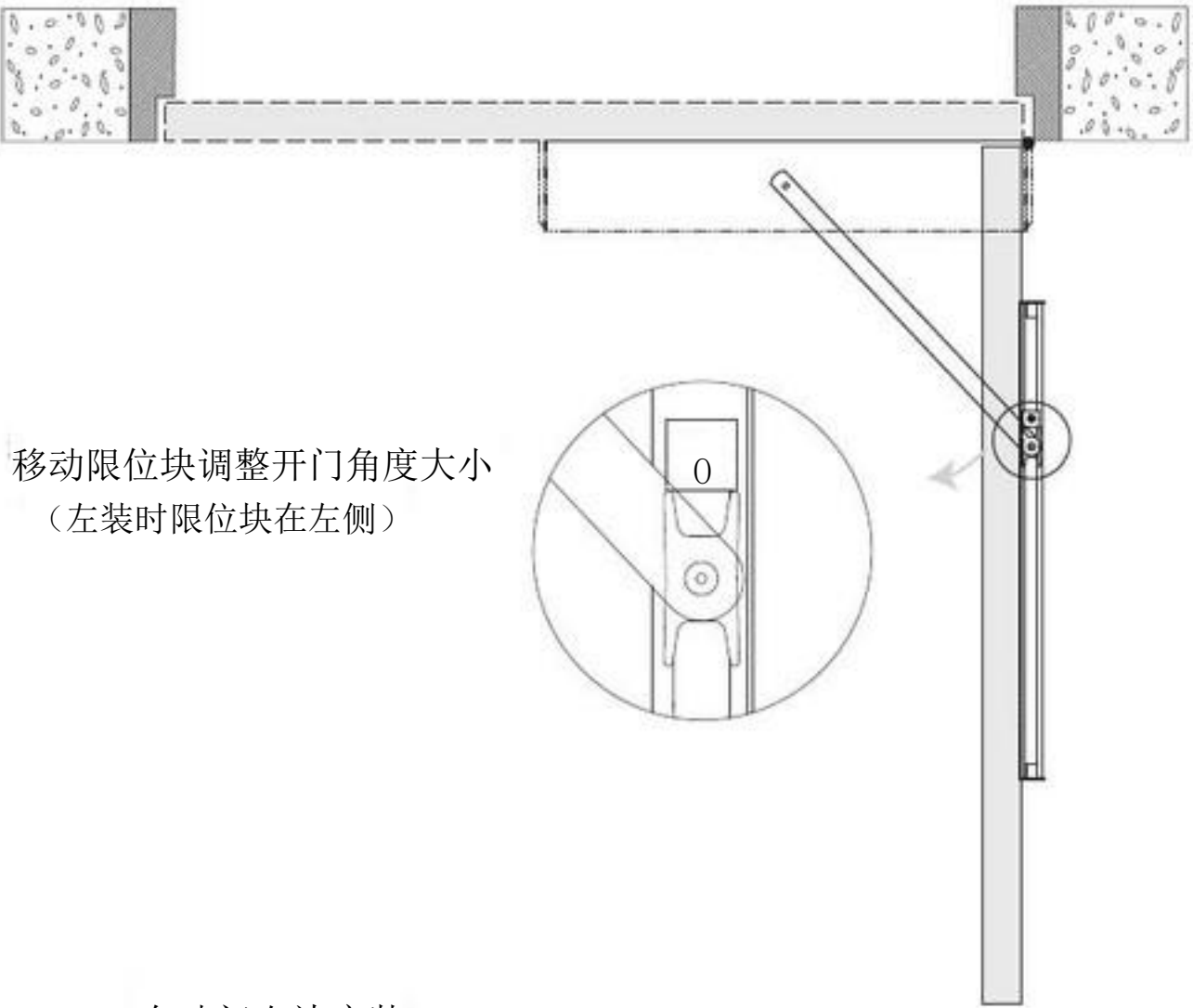
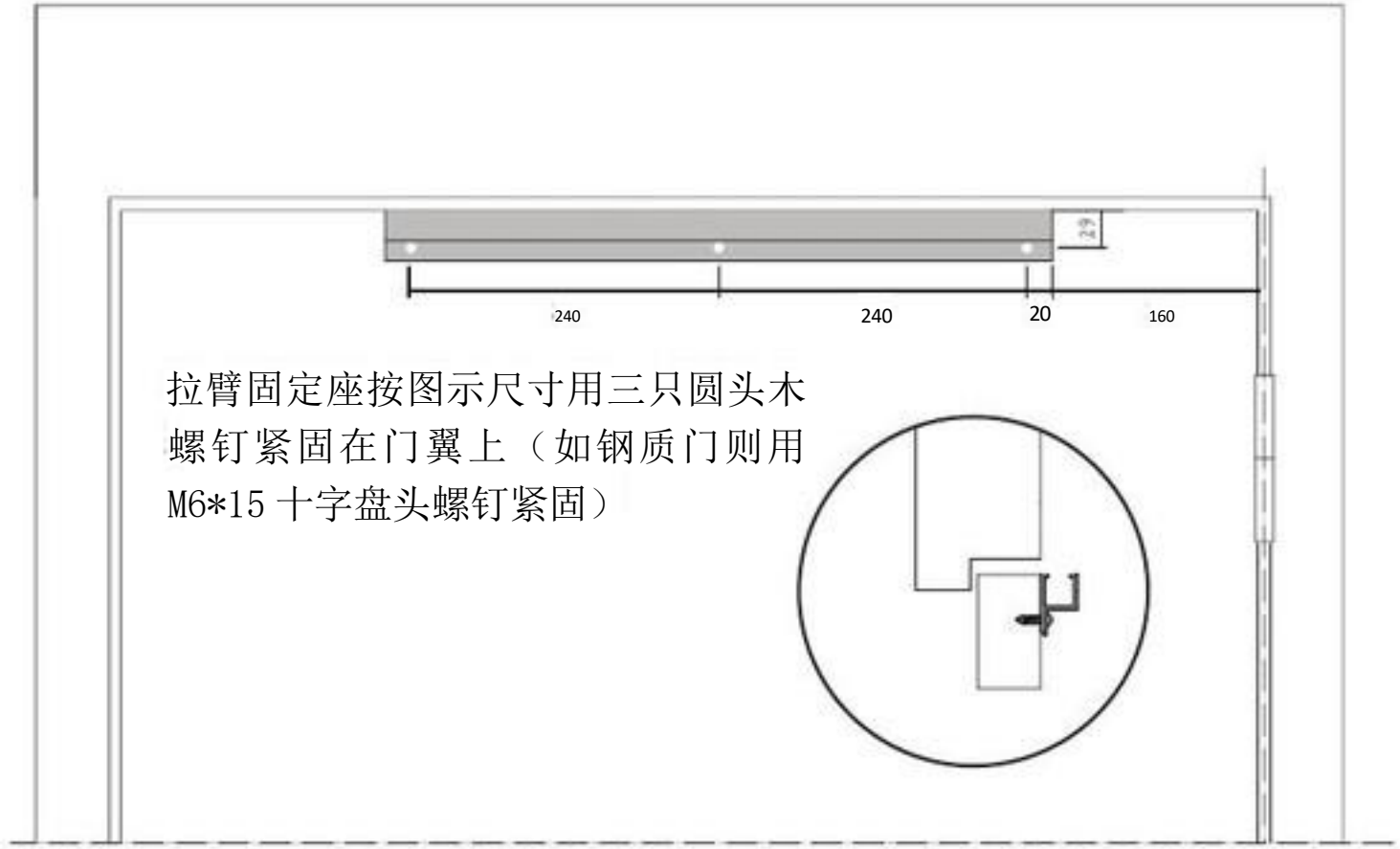
自动门右边安装



自动门左边安装

3 机械安装

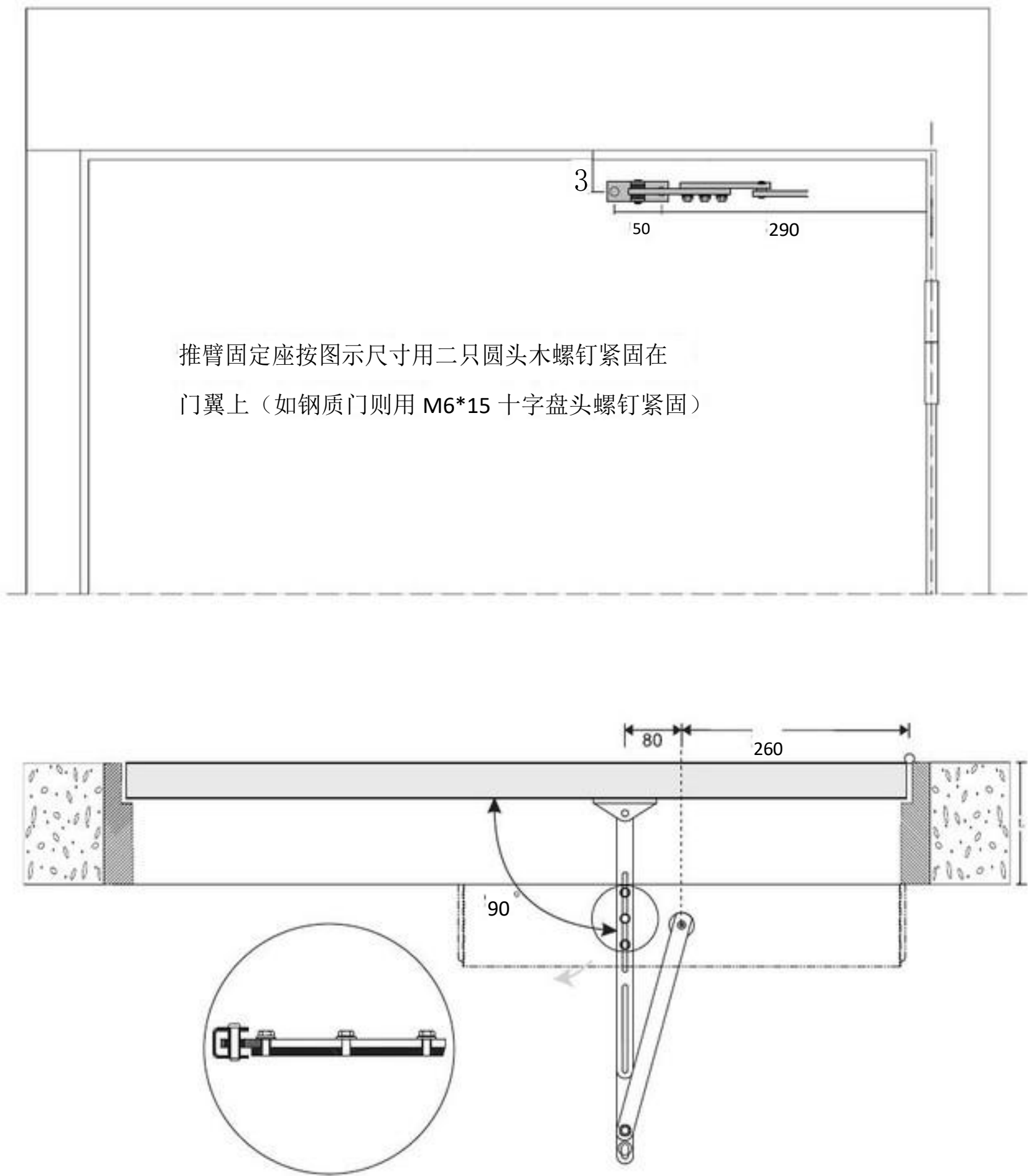
3.3 拉臂安装





3 机械安装

3.4 推臂安装



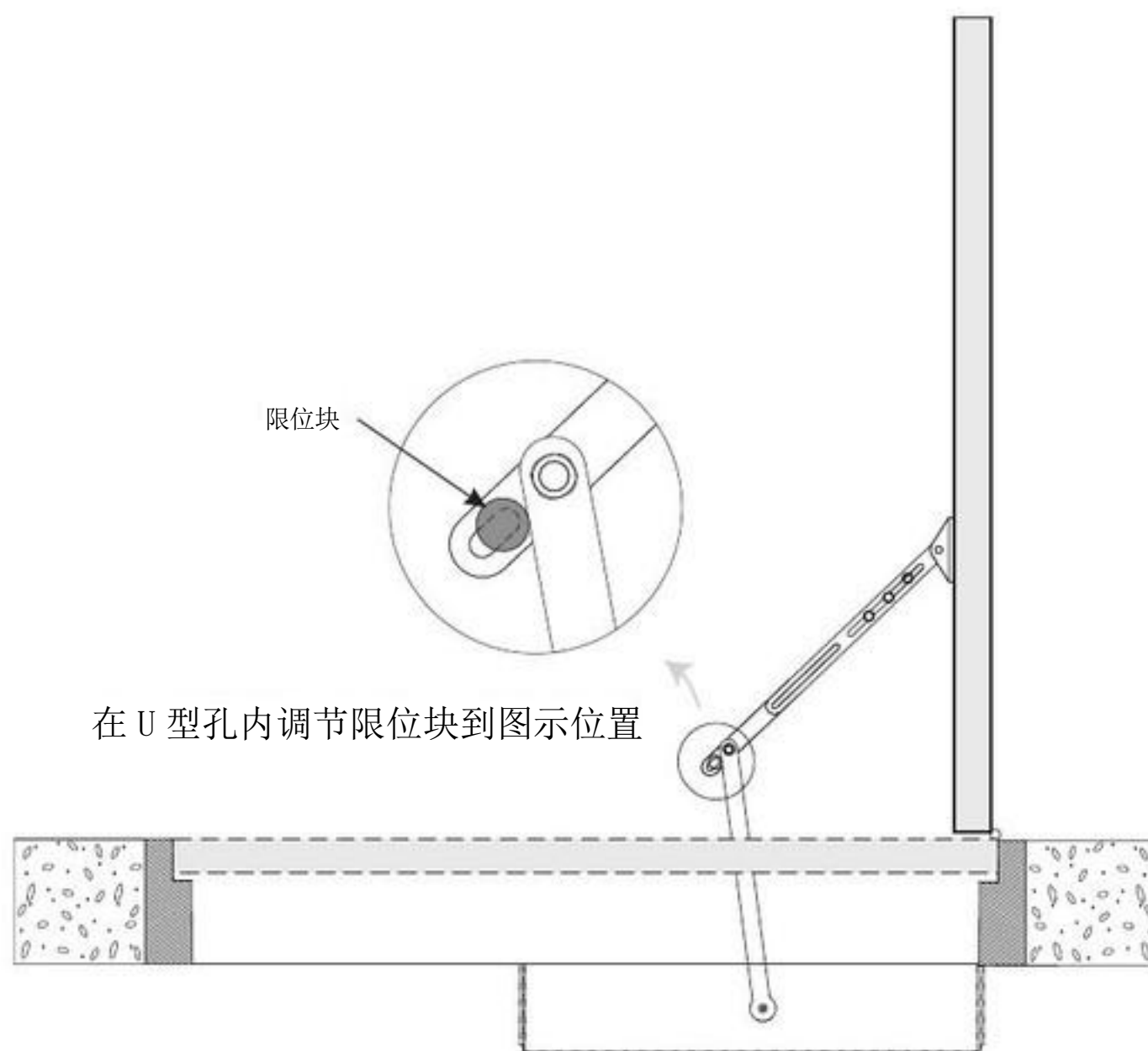
根据门框深度不同，松开三只夹紧螺栓可调整推臂的长度，使推臂与门体之间的夹角如图所示为 90°。

自动门右边安装

### 3 机械安装

---

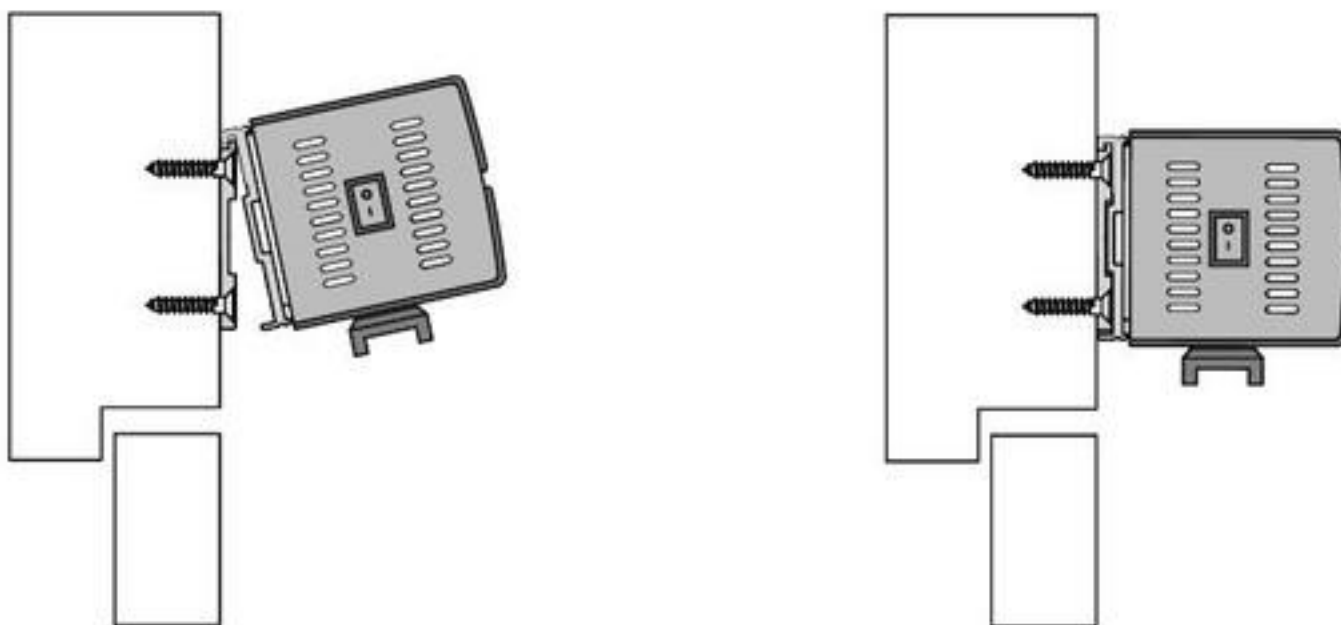
#### 3.4 推臂安装



### 3 机械安装

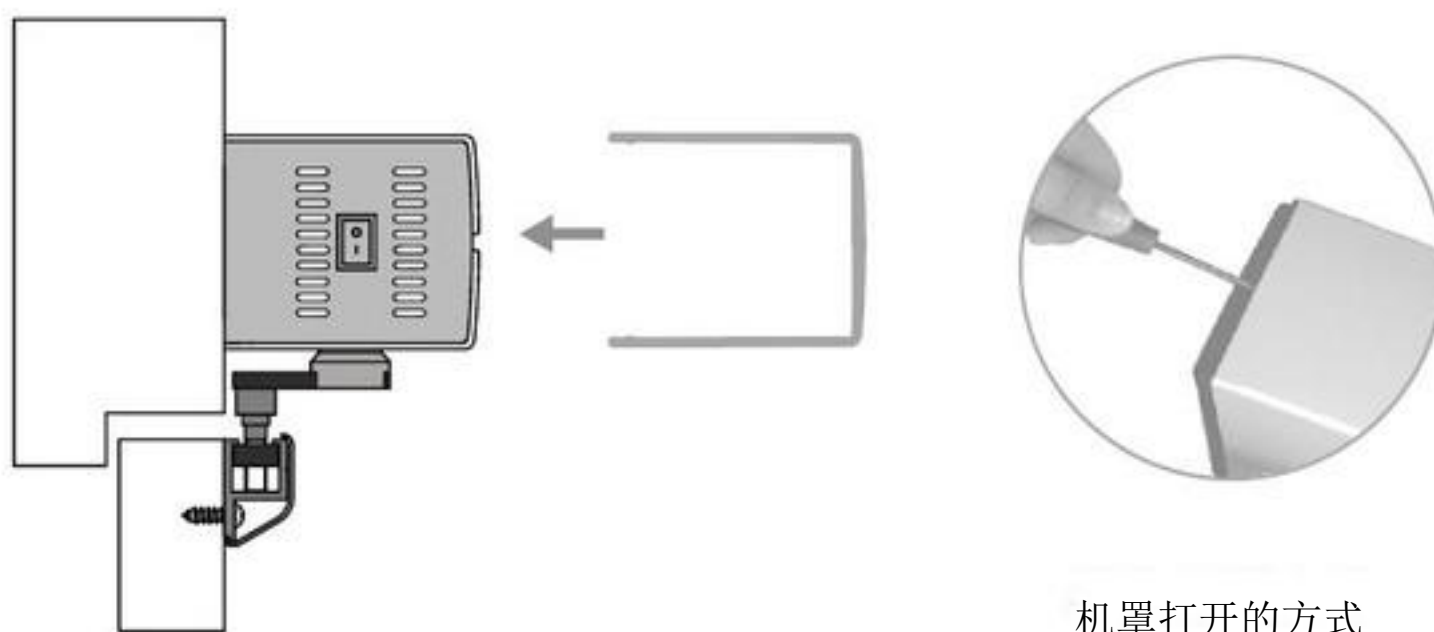
---

#### 3.5 驱动系统安装



将驱动系统按图示钩挂在已安装好底板上，  
用八只内六角圆柱头螺栓紧固。

#### 3.6 机罩安装

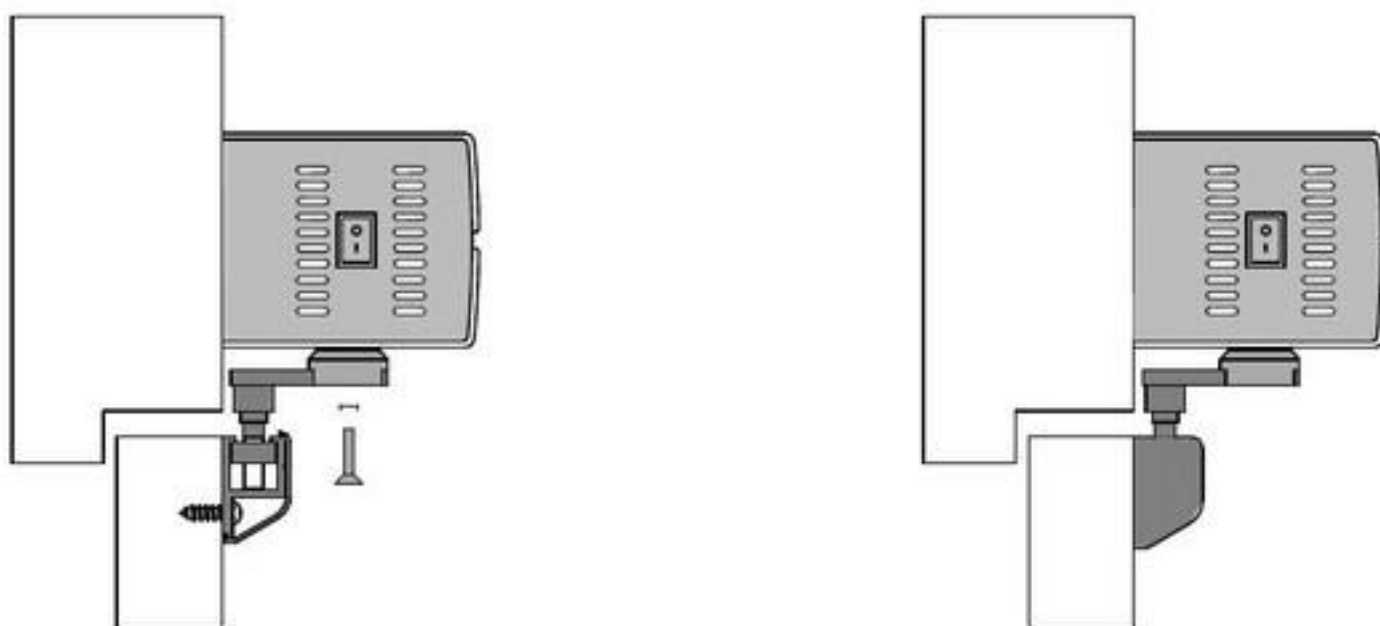


机罩打开的方式

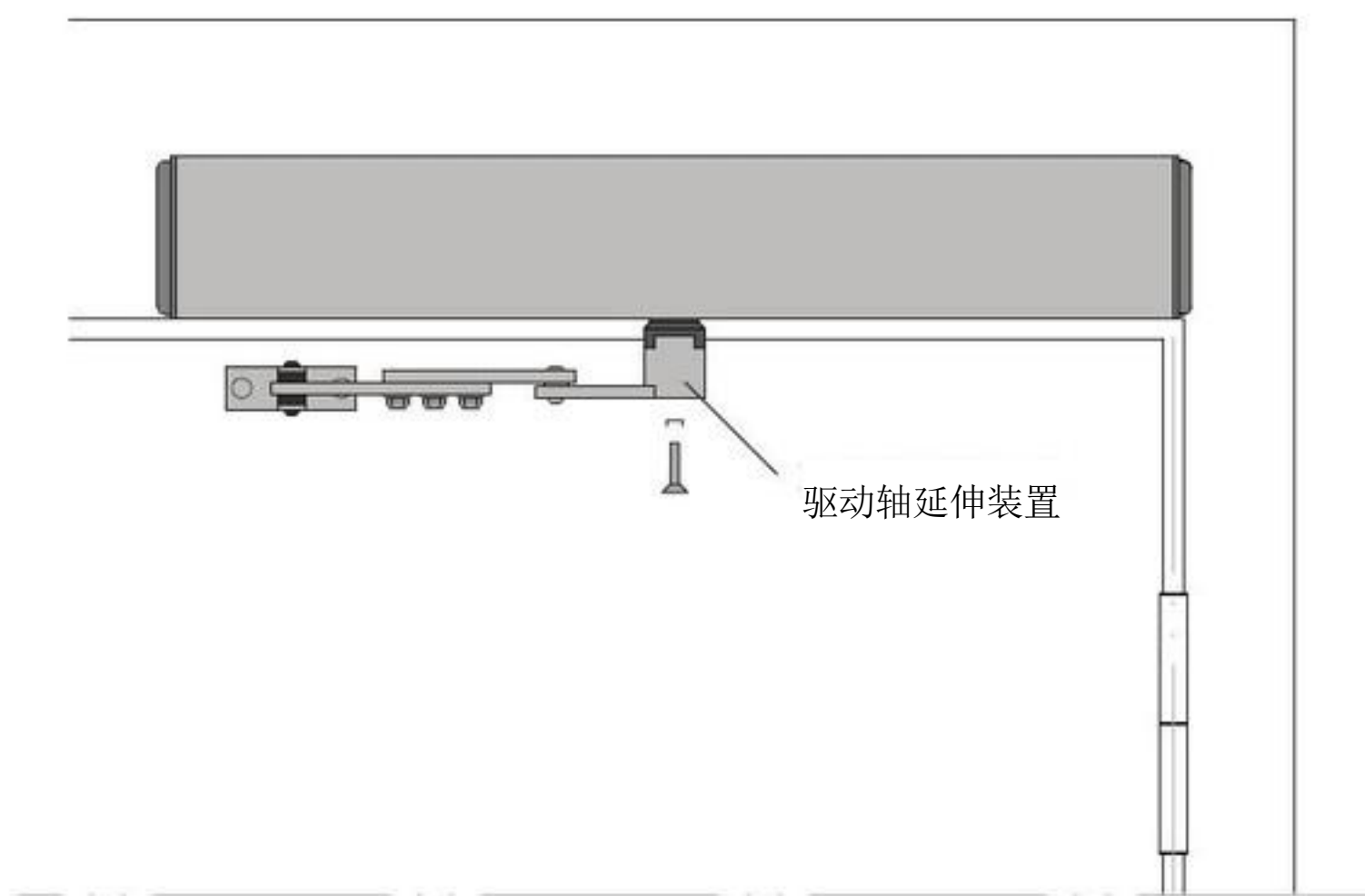
### 3 机械安装

---

#### 3.7 驱动系统和拉臂的连接

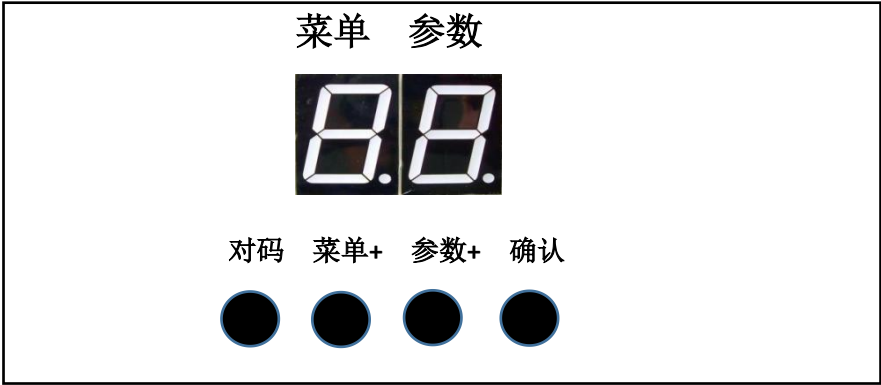


#### 3.8 驱动系统和推臂的连接



4 电气连接

- 自动门的施工请委托指定的经销商或者专业单位，非专业人员施工会有危险。
- 根据有关电气施工的法令，法规，务必由专业人员进行施工。
- 及时做好保养工作，保管好此说明书。



调试说明：

- 遥控对码：短按对码键，蜂鸣器长响，这是长按遥控手柄的任意一个按键，蜂鸣器停止响声，遥控手柄即对码成功
- 确认键为组合键，短按确认键门体打开，用于观察门体的运行状态；长按确认键进入参数调节模式；
- 进入参数调试模式后，短按菜单+，数字会递增循环改变，按到需要调节的项目，然后短按参数+键，调到自己需要的参数值；
- 参数调节完毕后，长按确认键保存并退出
- 所有参数必须在常闭或者常开状态下进行，否则无法保存。
- 如何恢复出厂设置：长按确认键进入菜单，然后同时长按菜单+和参数+，当数码管变为“H0”时恢复出厂设置完成。
- 开门机第一次运行和运行参数修改后，门体需要完整运行两次以便 CPU 记忆门体的重量，请保证行程范围内没有阻挡和遮挡物！如有负压要求可增加菜单⑦防夹力的数值，以免门体无法闭合！

| 菜单 | 功能注释        | 参数                 | 出厂默认值     |
|----|-------------|--------------------|-----------|
| 0  | 开门方向选择      | 0: 右开门 1:左开门       | 0: 右开门    |
| 1  | 开门速度调节      | 0-9 （5° /秒-25° /秒） | 7: 20° /秒 |
| 2  | 关门速度调节      | 0-9 （5° /秒-25° /秒） | 5: 15° /秒 |
| 3  | 缓冲角度调节      | 0-4 （10° -30° ）    | 1: 15°    |
| 4  | 门体开放时间调节    | 0-9 （0 秒-9 秒）      | 3: 3 秒    |
| 5  | 门体关到位紧闭力调节  | 0-9                | 2: 10kg   |
| 6  | 开门角度设置      | 0-9（70° -130° ）    | 5: 90°    |
| 7  | 防夹力度调整      | 0-9                | 2: 10kg   |
| 8  | 主门和从门设置     | 0: 主门 1: 从门        | 0: 主门门    |
| 9  | 开门模式选择      | 0: 点动 1: 自动        | 1: 自动     |
| A  | 主门和从门运行间隔选择 | 0-9                | 1: 100 毫秒 |
| B  | 消防常开常闭设定    | 0: 常闭 1: 常开        | 0: 常闭     |
| C  | 电子限位和机械限位选择 | 0: 电子限位 1: 机械限位    | 1: 机械限位   |

显示代码的含义：

|             |            |            |
|-------------|------------|------------|
| H0---测试按键信号 | H4---同步信号  | H8---外防夹信号 |
| H1---互锁信号   | H5---门禁信号  | H9---内防夹信号 |
| H2---遥控器锁信号 | H6---外雷达信号 | HA---消防信号  |
| H3---遥控器开信号 | H7---内雷达信号 | F0---从机模式  |



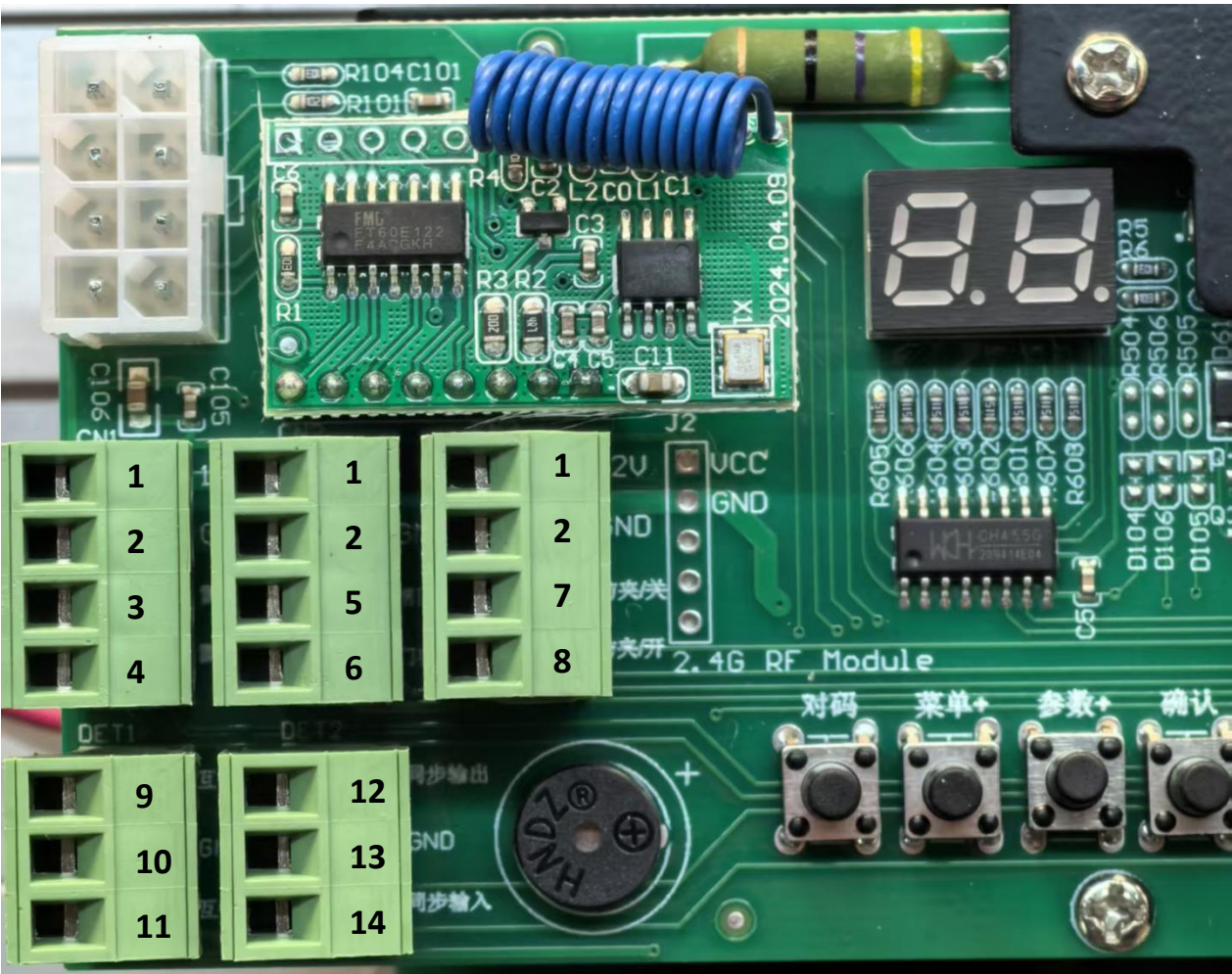


故障代码的含义：

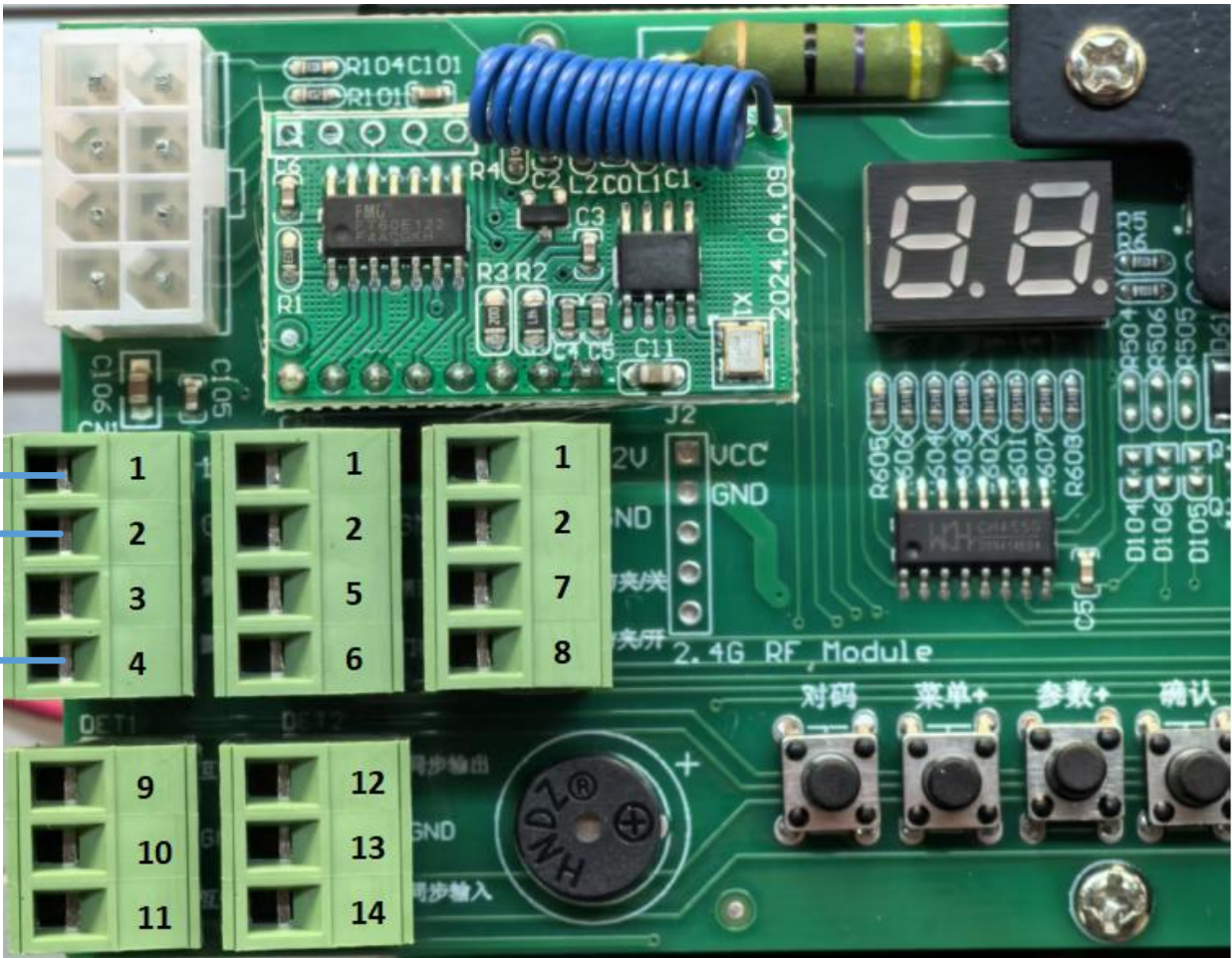
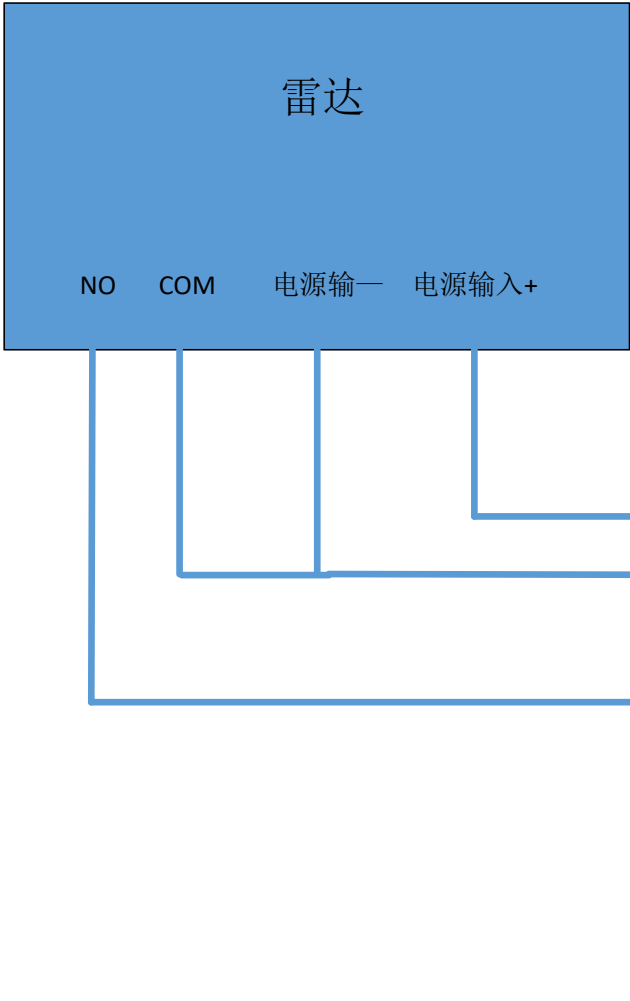
|           |             |           |
|-----------|-------------|-----------|
|           | E1---过压故障   | E2---欠压故障 |
| E3---霍尔故障 | E4---参数存储故障 | E5---过流故障 |

● 外接端子功能指示图

1. +12v
2. GND 公共端
3. 雷达信号（关门时不起作用）
4. 雷达信号
5. 消防信号
6. 门禁信号
7. 关门防夹信号
8. 开门防夹信号
9. 互锁输出
10. 公共端
11. 互锁输入
12. 同步输出
13. 公共端
14. 同步输入

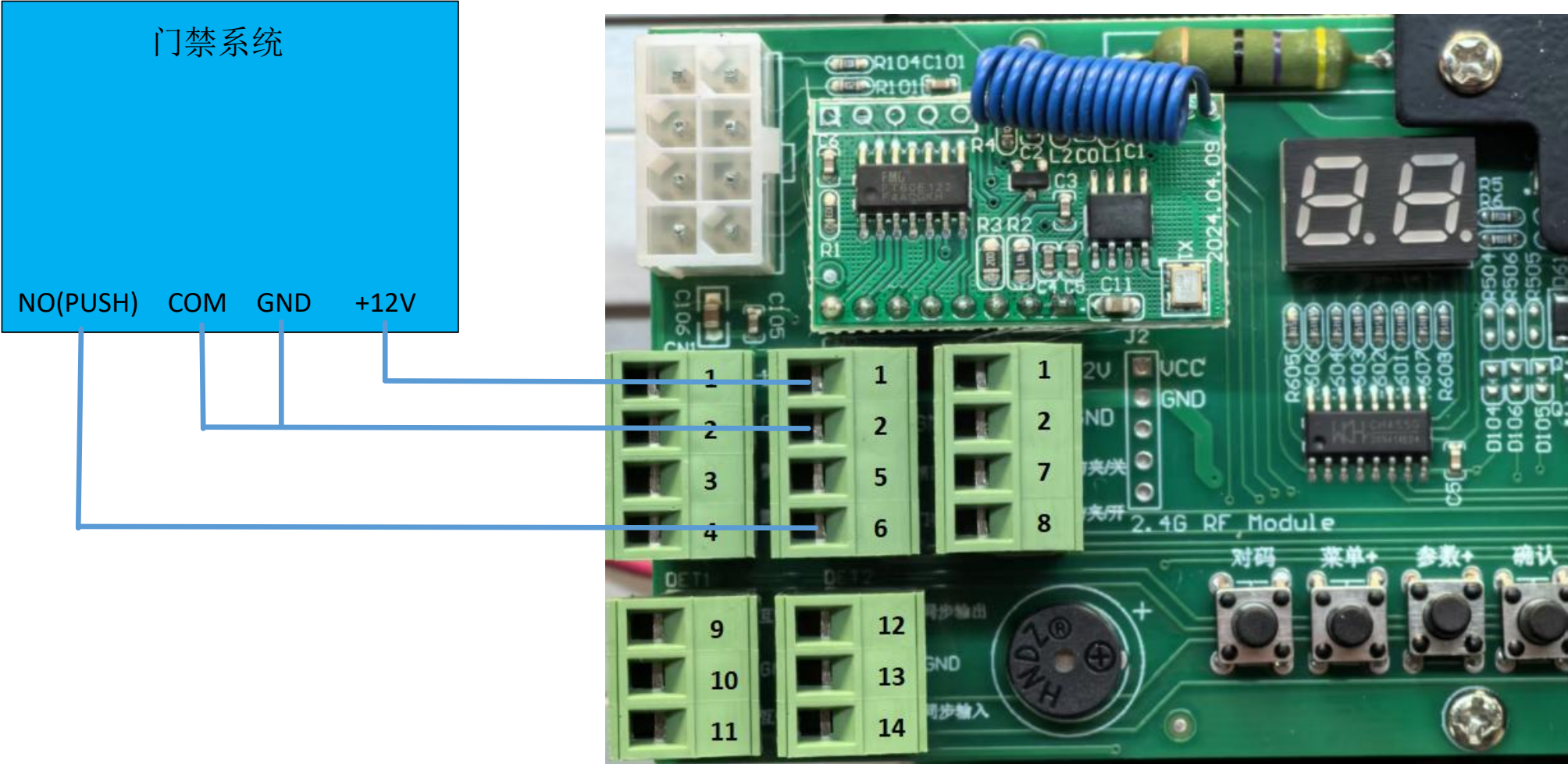


● 雷达传感器的连接（注：其中雷达信号③在关门时会被屏蔽，以防止关门过程中门体被雷达检测到关不到位）

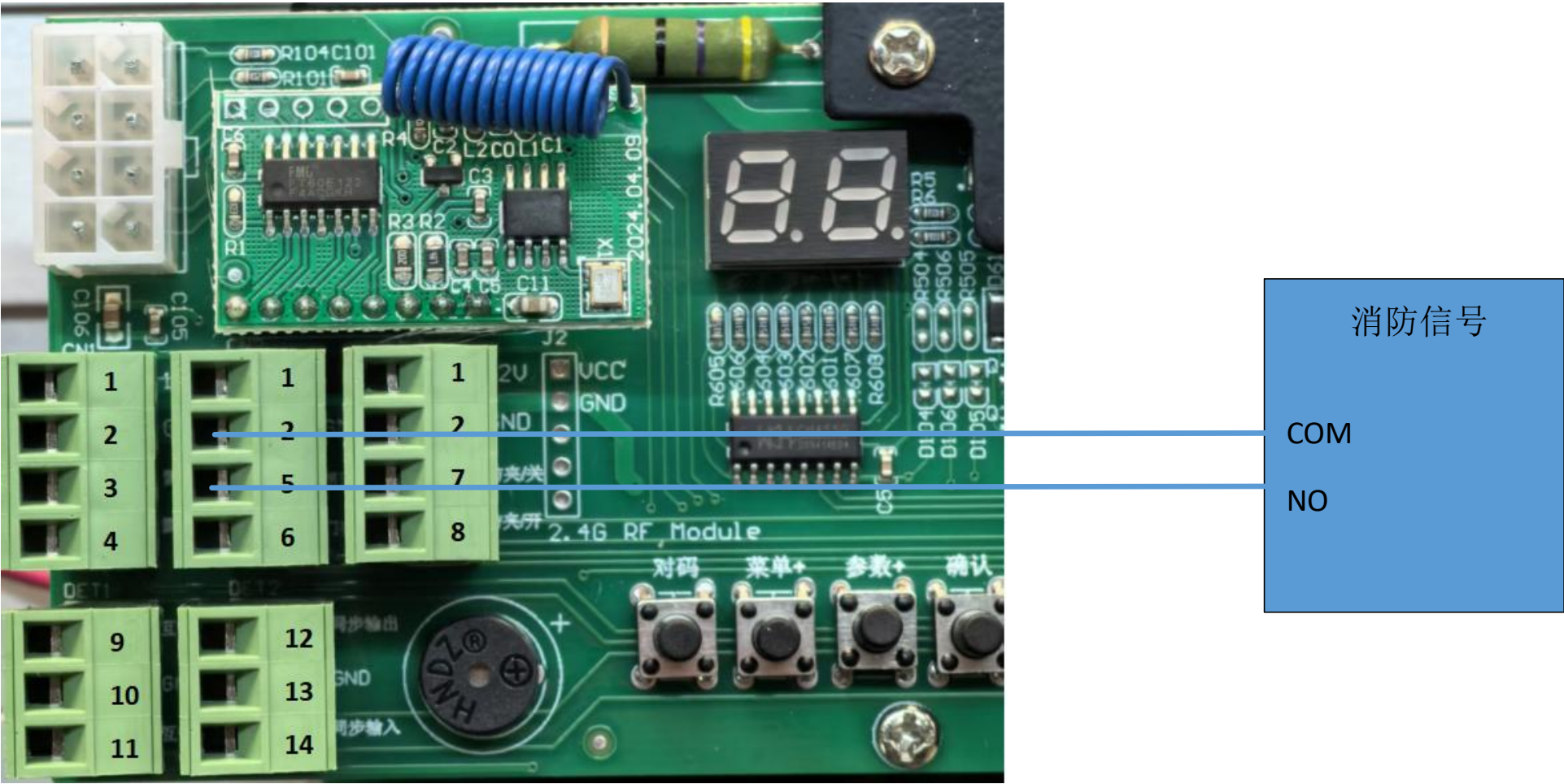




- 门禁系统的连接（注：门禁信号为锁外信号即不受遥控锁门影响）

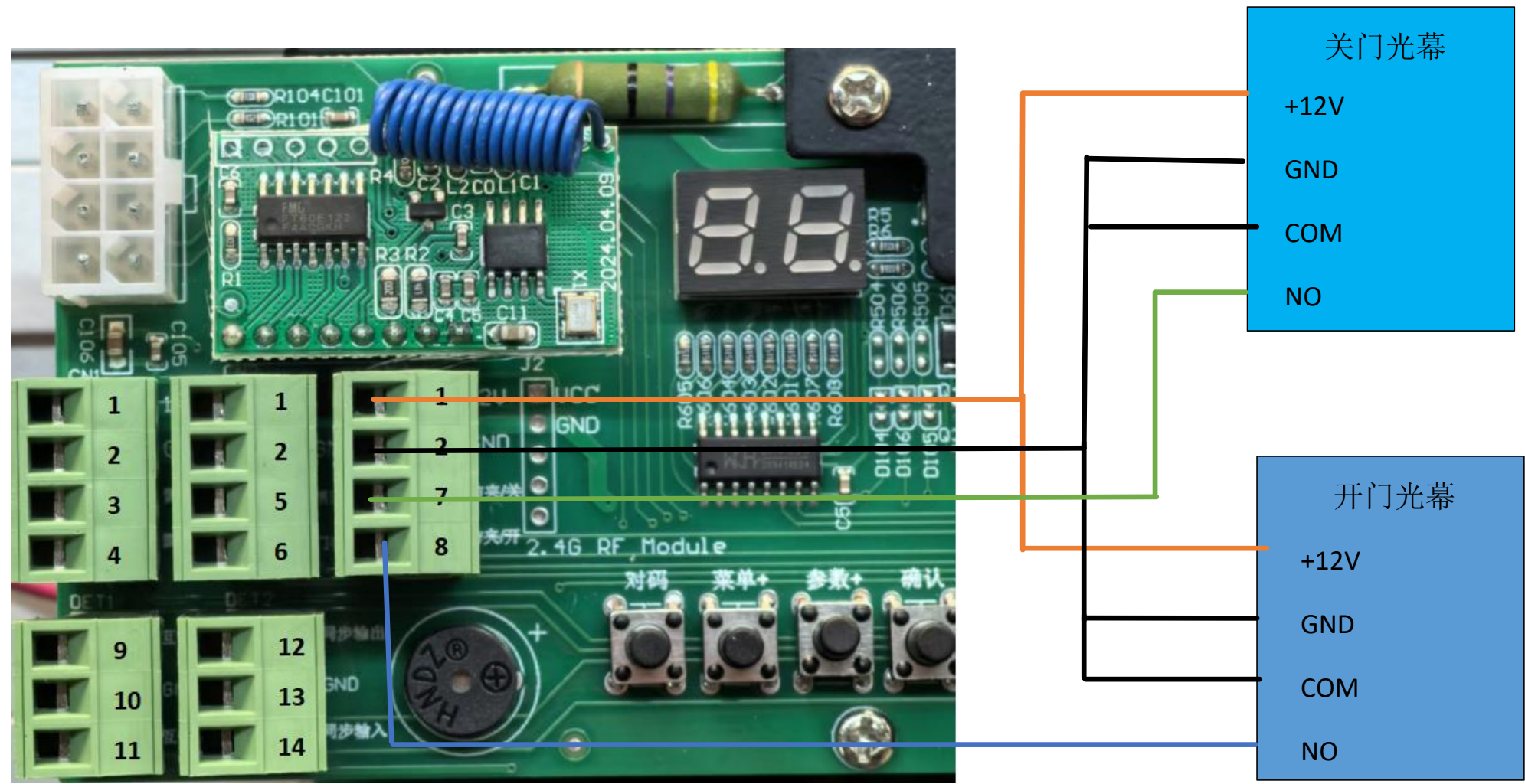


- 消防系统的连接（一旦接收到消防信号后，开门机会一直常开或常闭）



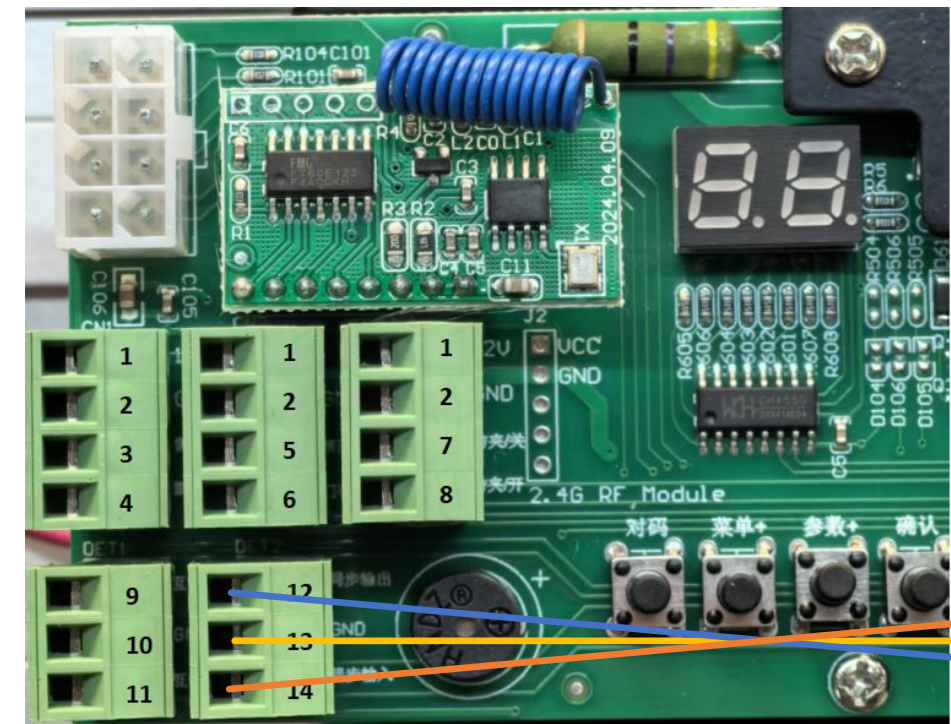


● 光幕系统的连接（在开关门过程中有效）

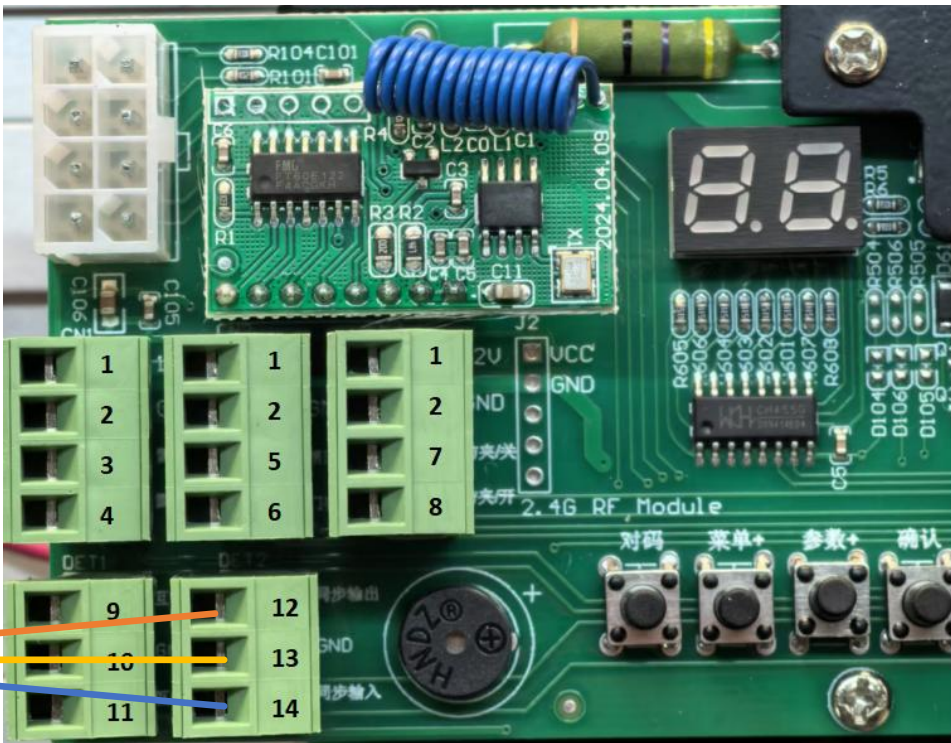


● 双门同步的连接（增加菜单 A 的数值，防止相互挤压）

主机数码管显示（H0）  
各种信号线和电锁线需连接到主机

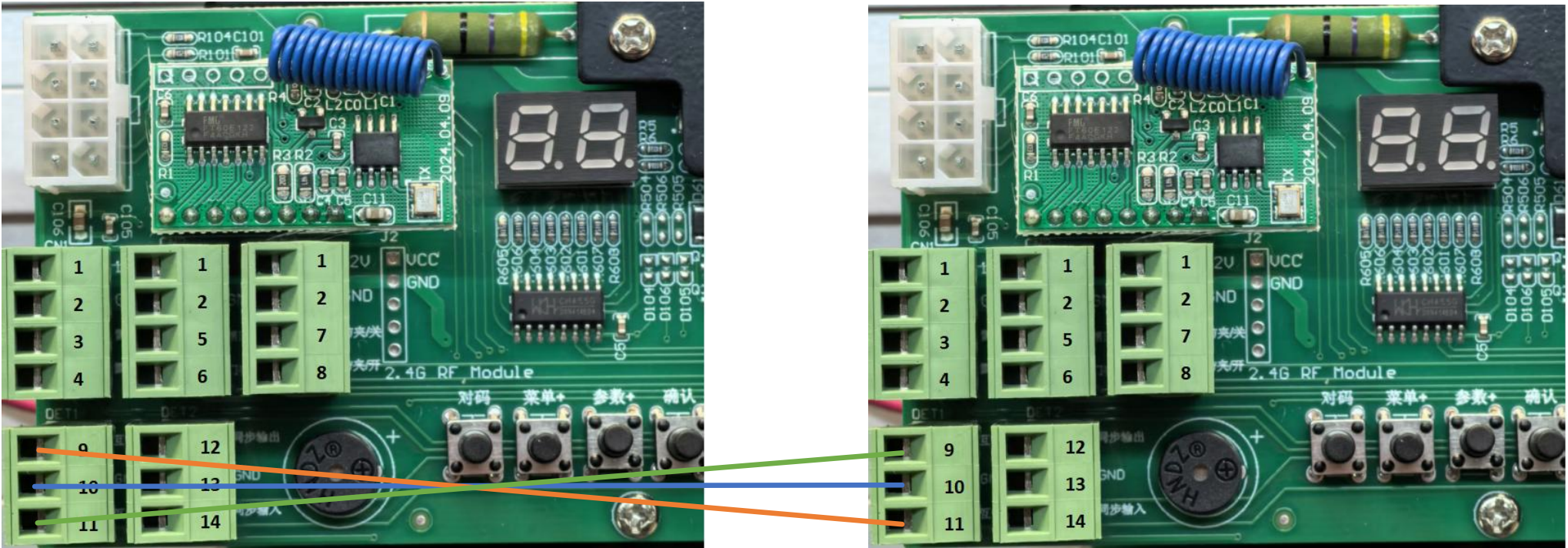


从机（数码管需调到 F0）

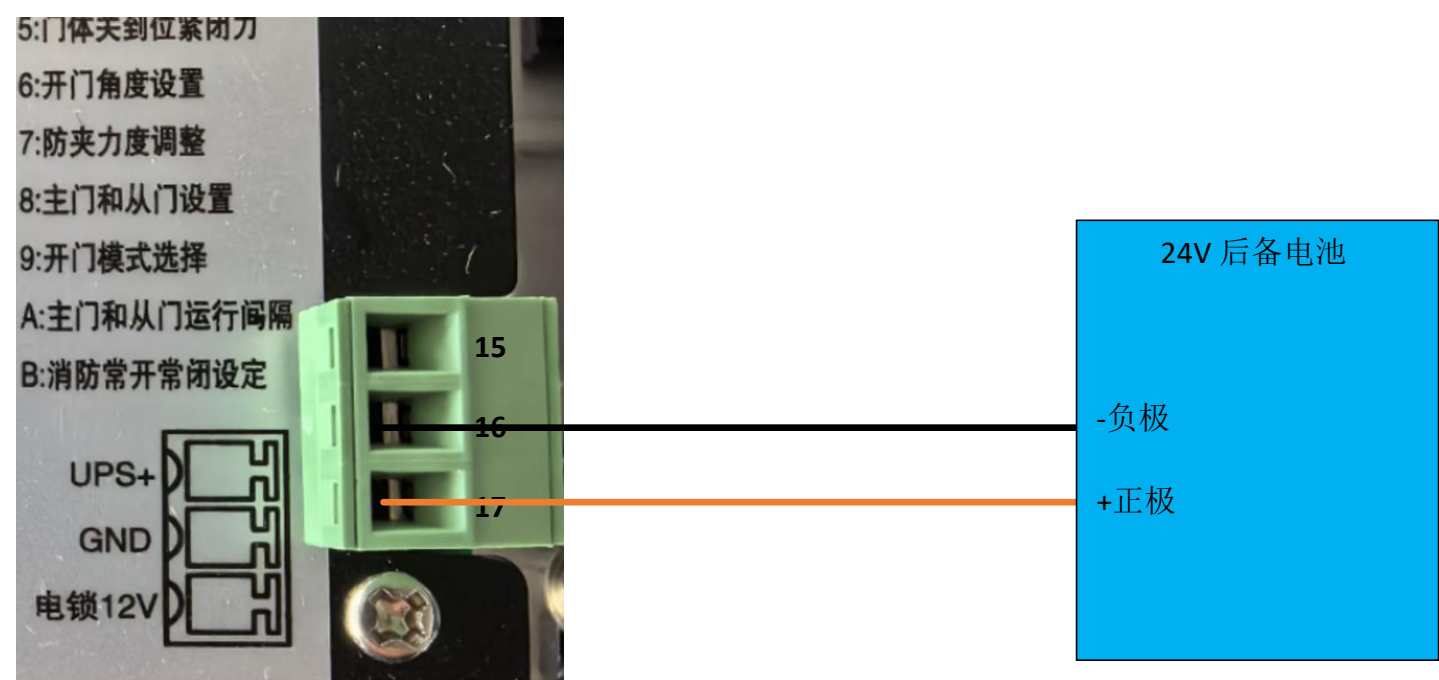




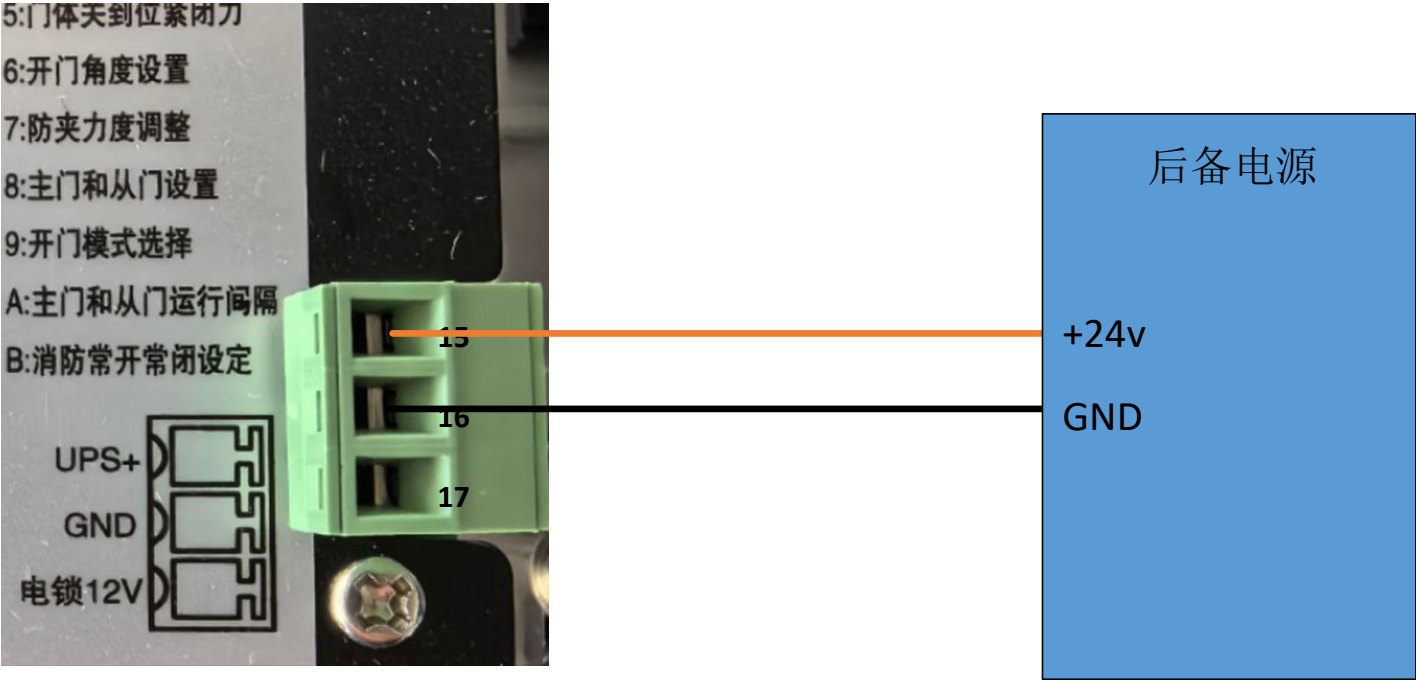
● 双门互锁的连接



● 电锁的连接



• 后备电源的连接



# 如何连接手机 app（蓝牙款）



- 1. 在各大新用户按照提示注册
- 2. 手机应用市场下载“涂鸦智能” app



- 3.选择添加设备，添加设备前请打开手机蓝牙和位置权限



4.添加搜索到的设备



5.添加设备成功的界面