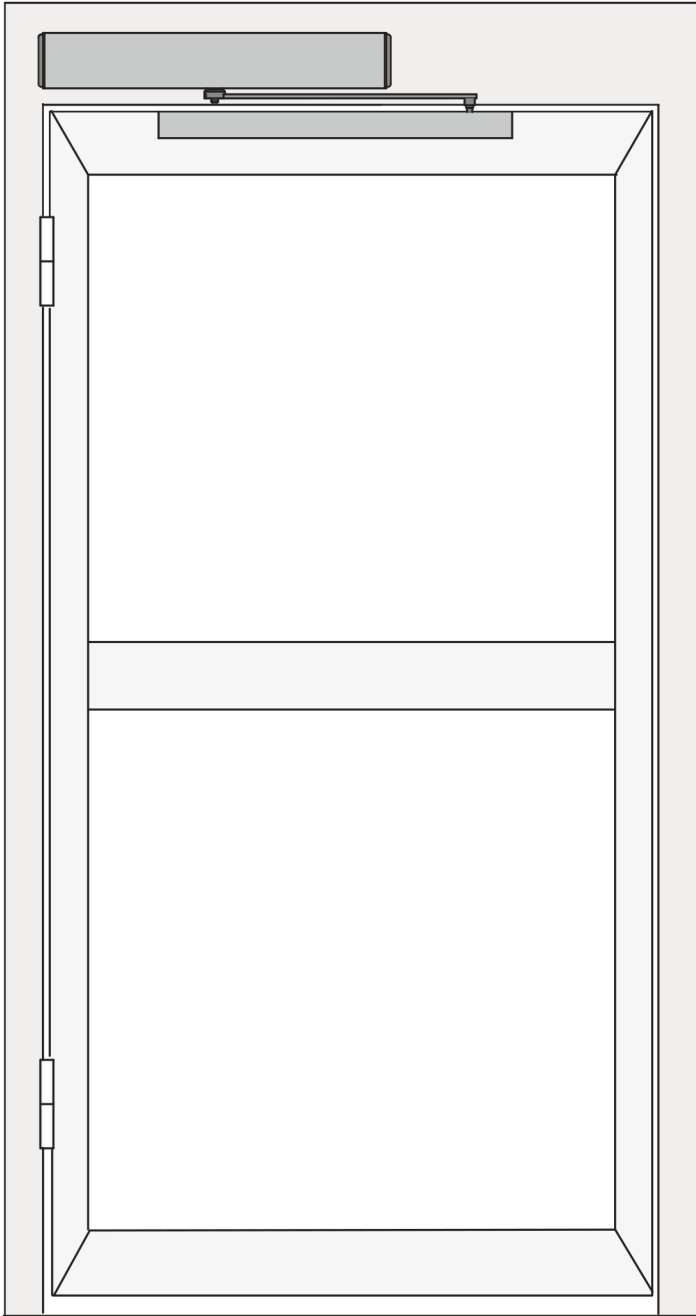


自动平开门安装手册

МБЕП DSW-100



AUTOMATIC ENTRANCE SPECIALISTS

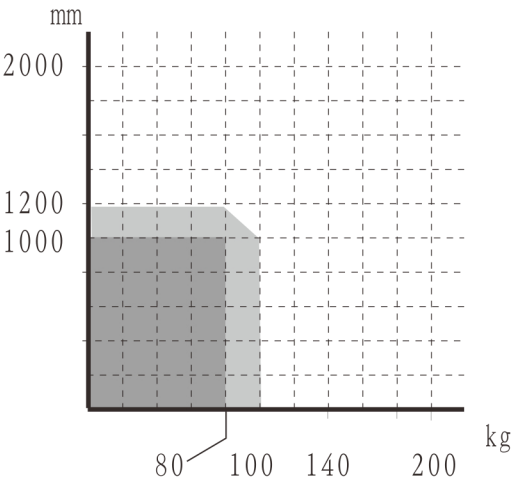
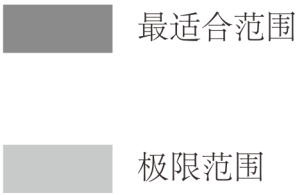
目 录

1	技术参数	1
2	配件说明	2
3	机械安装	3-9
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	8
3.6	机罩安装	8
3.7	驱动系统和拉臂的连接	9
3.8	驱动系统和推臂的连接	9
4	电气连接	11
5	参数调整	12

1 技术参数

电源：200V~240V
开启时间：3~7s/90°
开门保持时间：1~30s
温度：-20℃~+55℃
保护等级：IP12D
产品重量：6.5Kg
产品体积：520×95×82mm

mm=门宽
kg=门重



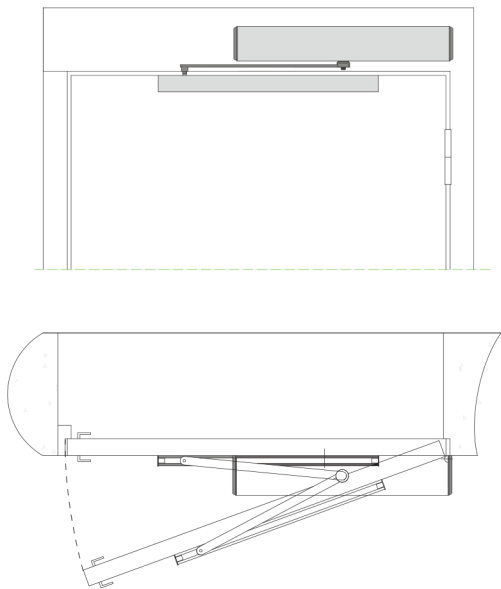
2 配件说明



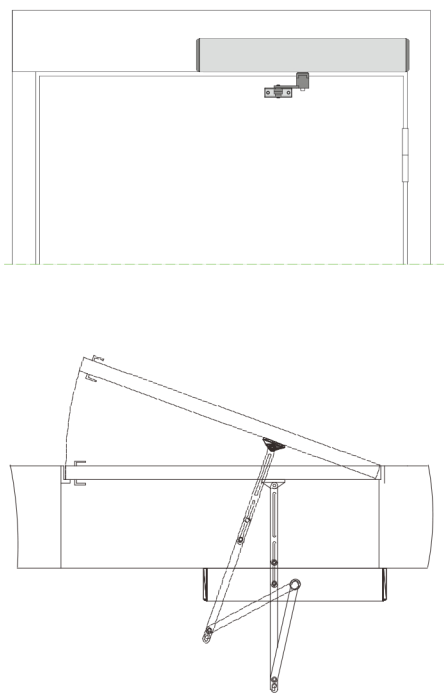
3 机械安装

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）

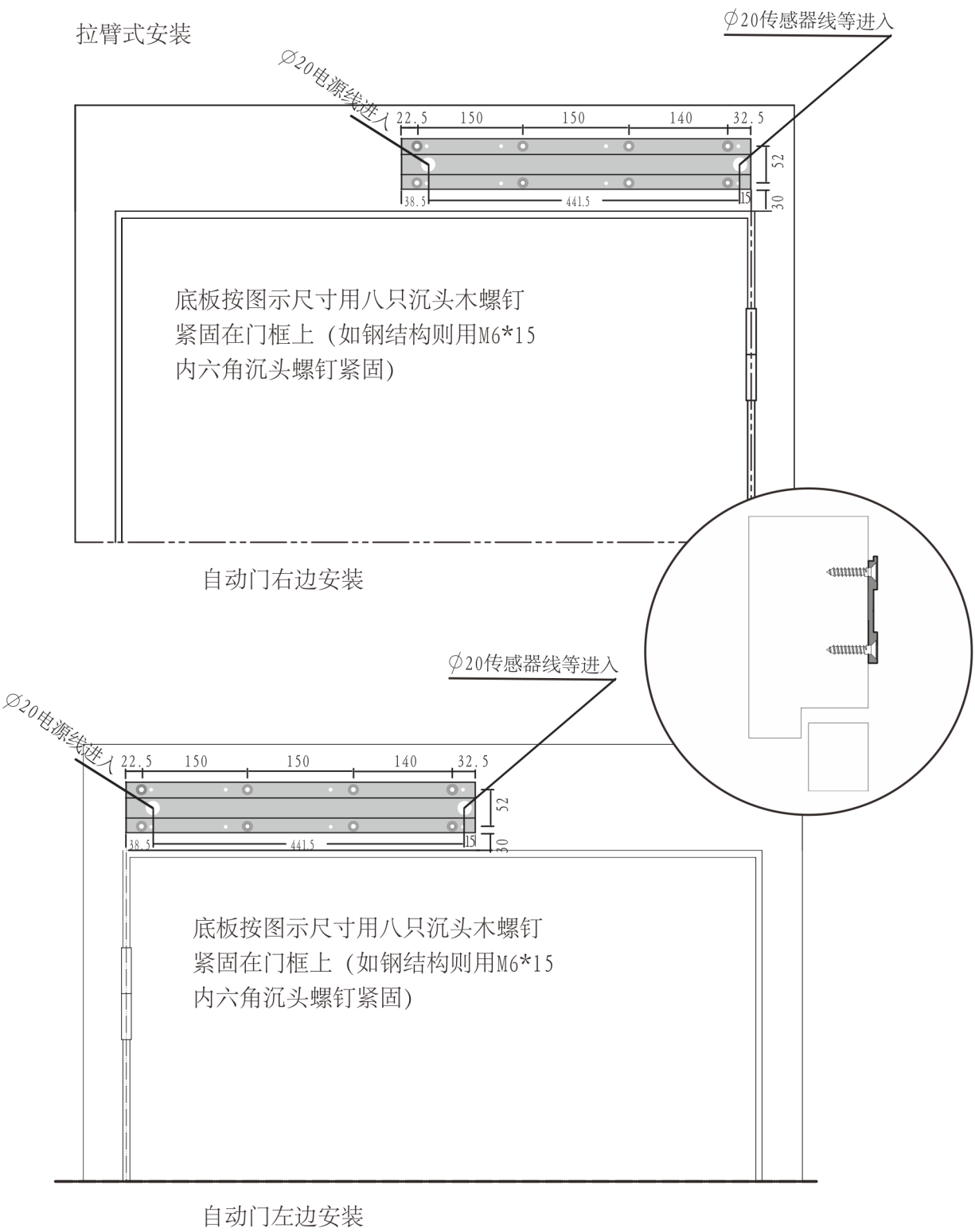


推臂式安装：适合门翼向外开（驱动系统在里面）



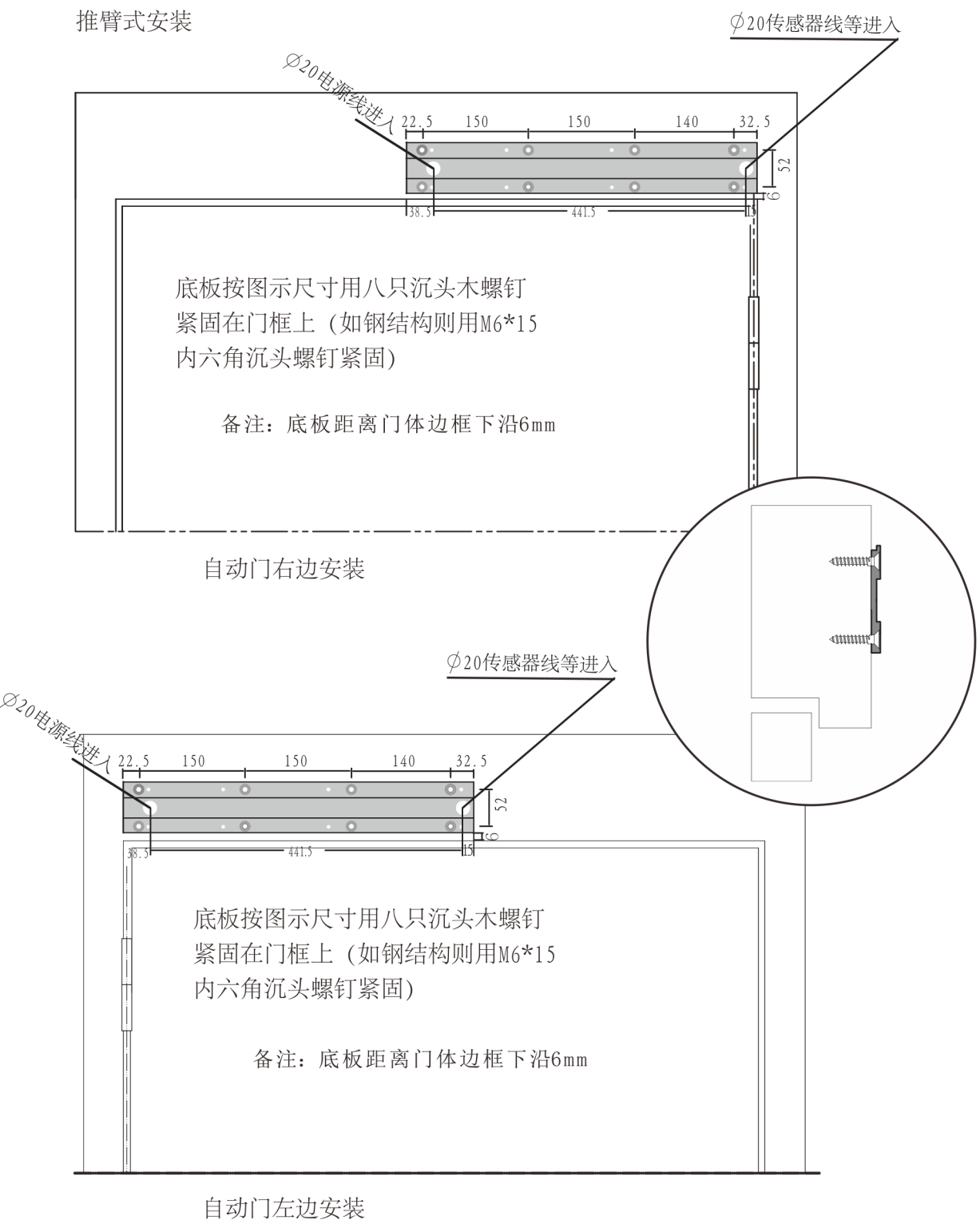
3 机械安装

3.2 底板安装



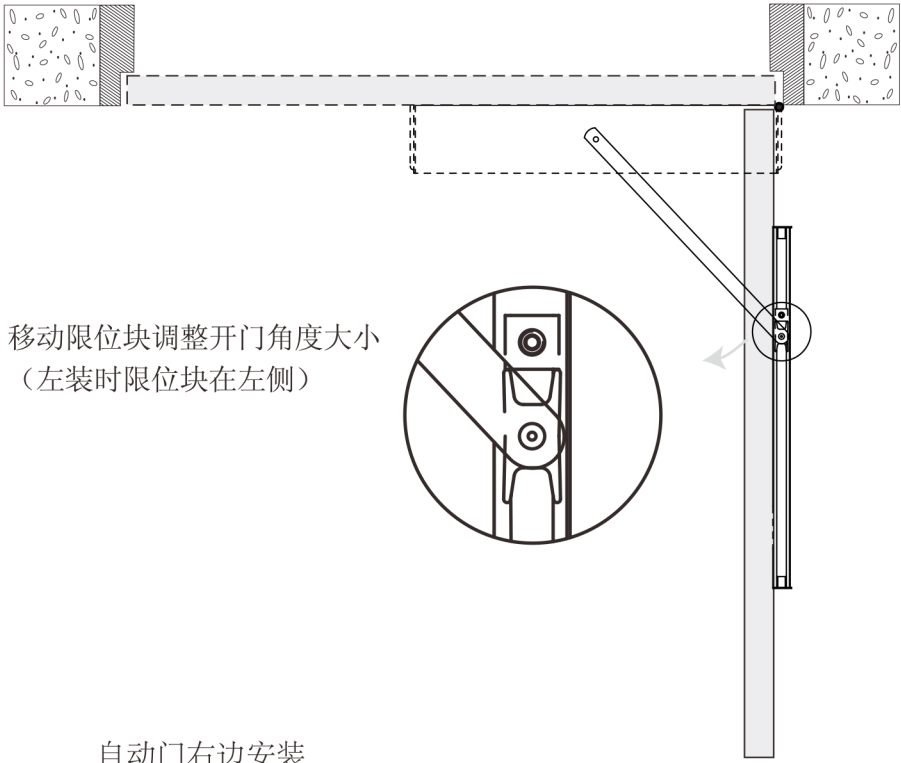
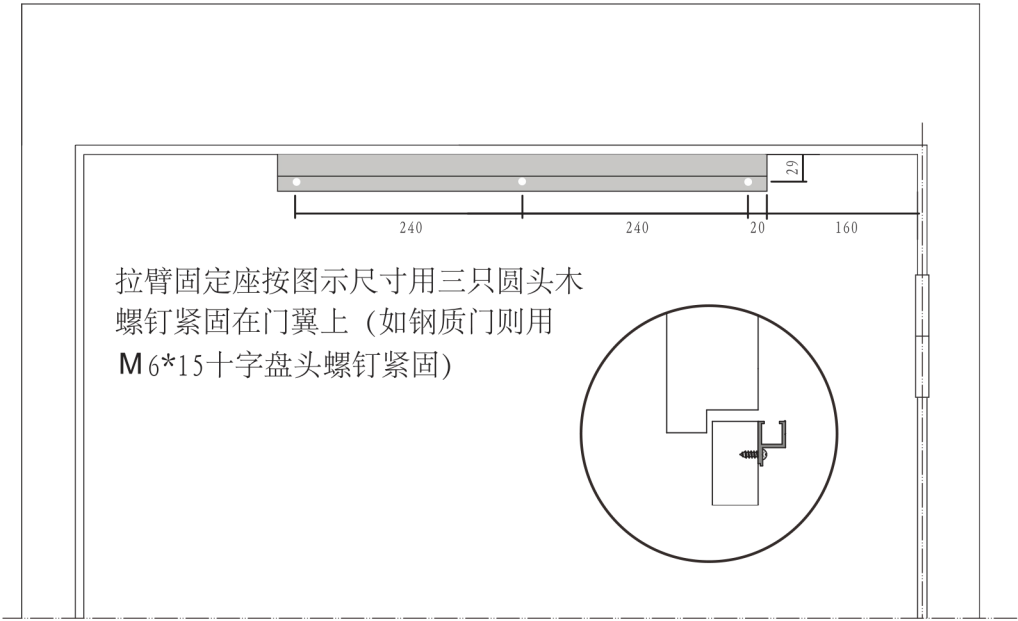
3 机械安装

3.2 底板安装



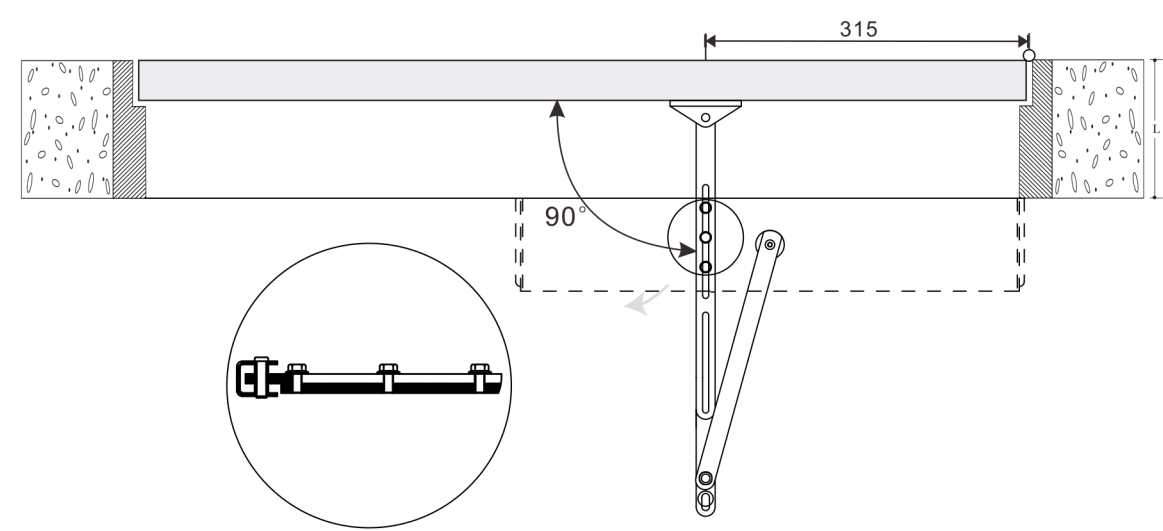
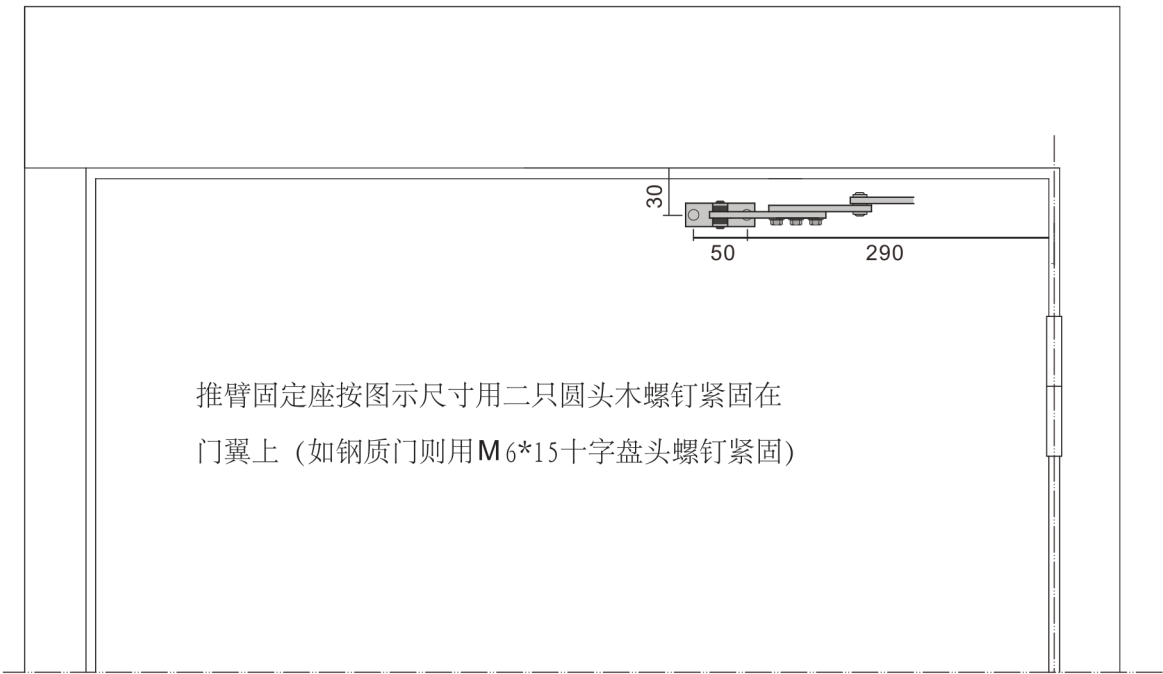
3 机械安装

3.3拉臂安装



3 机械安装

3.4 推臂安装

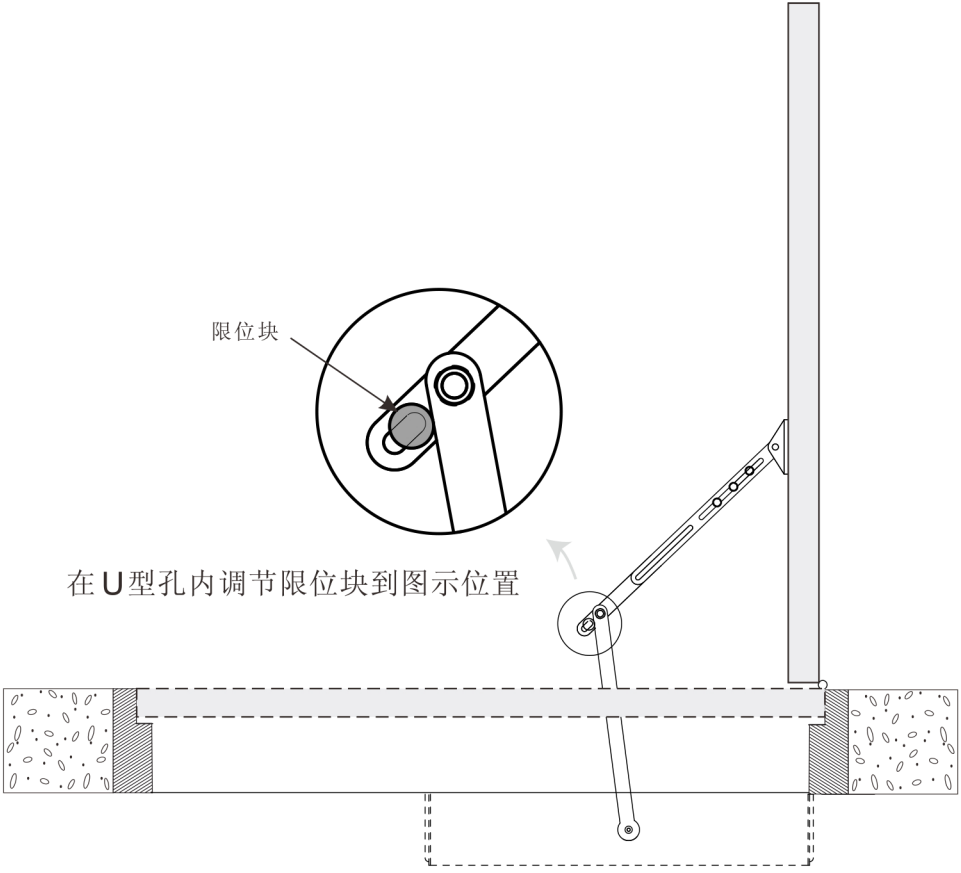


根据门框深度L不同，松开三只夹紧螺栓可调整推臂的长度,使推臂与门体之间的夹角如图所示为90°。

自动门右边安装

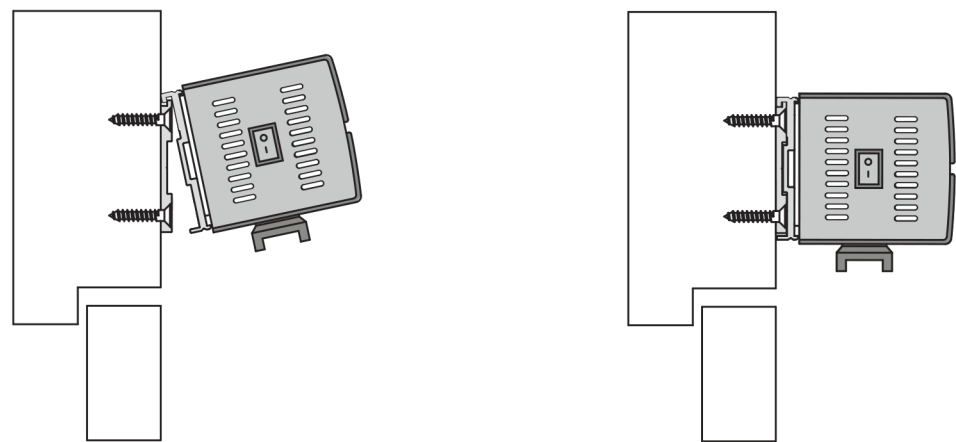
3 机械安装

3.4 推臂安装



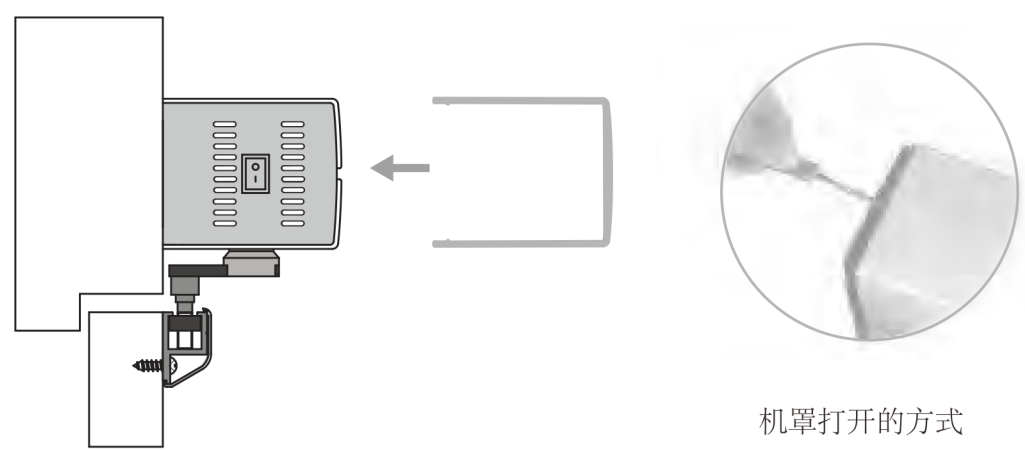
3 机械安装

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钉紧固。

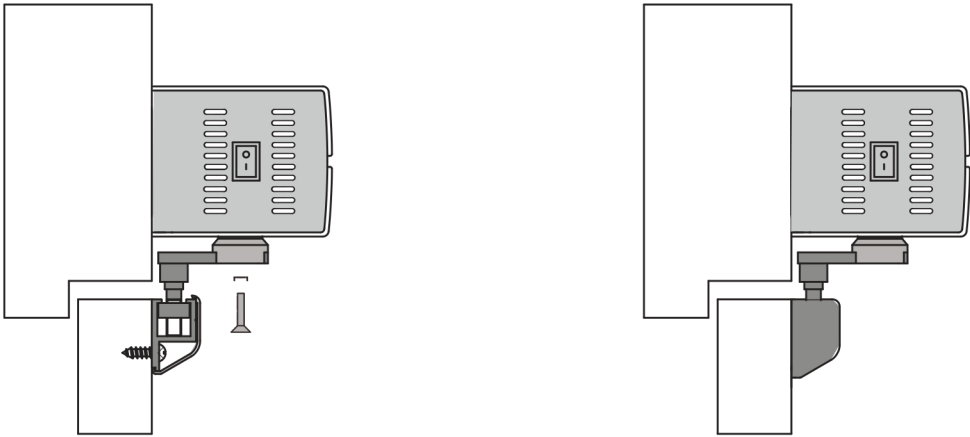
3.6 机罩安装



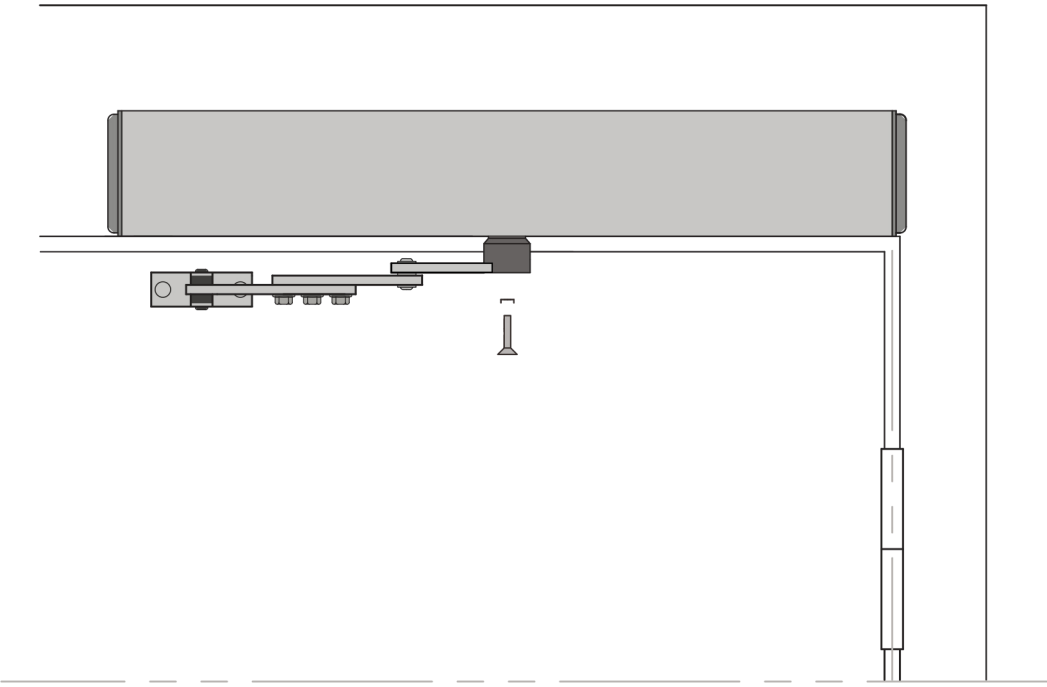
机罩打开的方式

3 机械安装

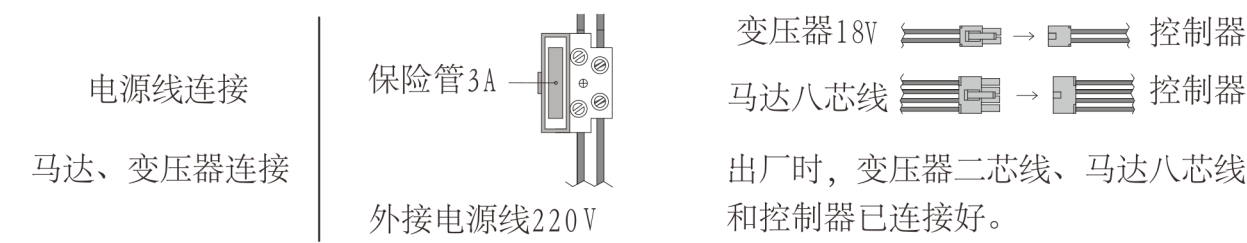
3.7 驱动系统和拉臂的连接



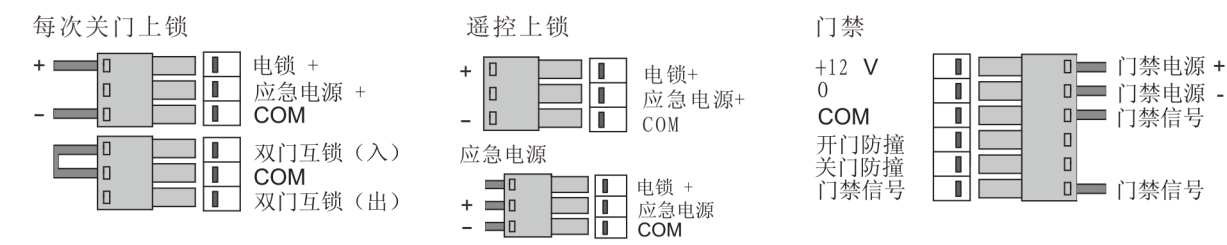
3.8 驱动系统和推臂的连接



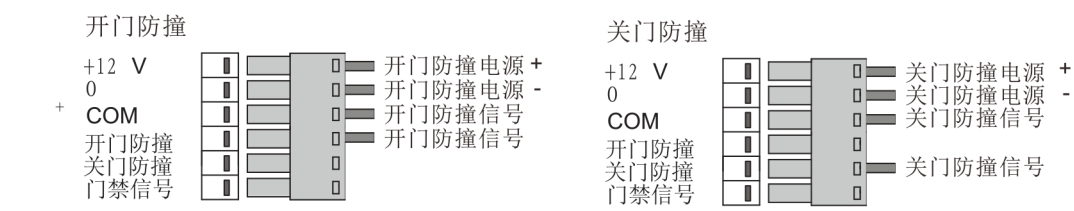
4 电气连接



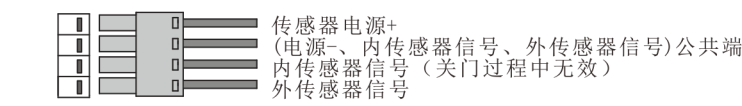
门禁+电锁+电源



防撞信号



传感器



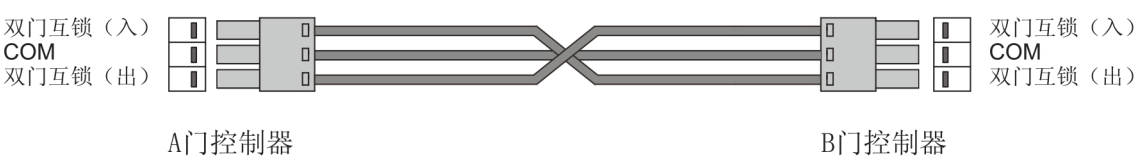
5 参数调整

双门同步



- *双开门中，先开后关设为主动门，后开先关设为从动门；主动门K2置下，从动门K2置上。
- *传感器、门禁与主动门控制器连接。

双门互锁



注意：双门共用一个传感器或同一信号源时，可能会出现双门常开的现象。此时将其中一个控制器上的传感器两根信号线调换一下，即可恢复正常。

电锁 +

应急电源 +

COM

双门互锁（入）

COM

双门互锁（出）

双门同步（入）

COM

双门同步（出）

① 开门速度

② 开门缓冲角度

③ 关门速度

④ 关门缓冲角度

⑤ 开门保持时间

K1 开启方向选择

K2 主从动门选择

K3 紧闭力选择

K4 拉臂/推臂选择

传感器电源

COM

内传感器

外传感器

+12 V

0

COM

开门防撞

关门防撞

门禁信号

MIN

MAX

+

+

+

+

+

K

ON

1

2

3

4

1. 开门速度

顺时针方向速度变快
2. 开门缓冲角度

顺时针方向角度增大
3. 关门速度

顺时针方向速度变快
4. 关门缓冲角度

顺时针方向角度增大
5. 开门保持时间

顺时针方向时间变长

1/4位置时约7秒

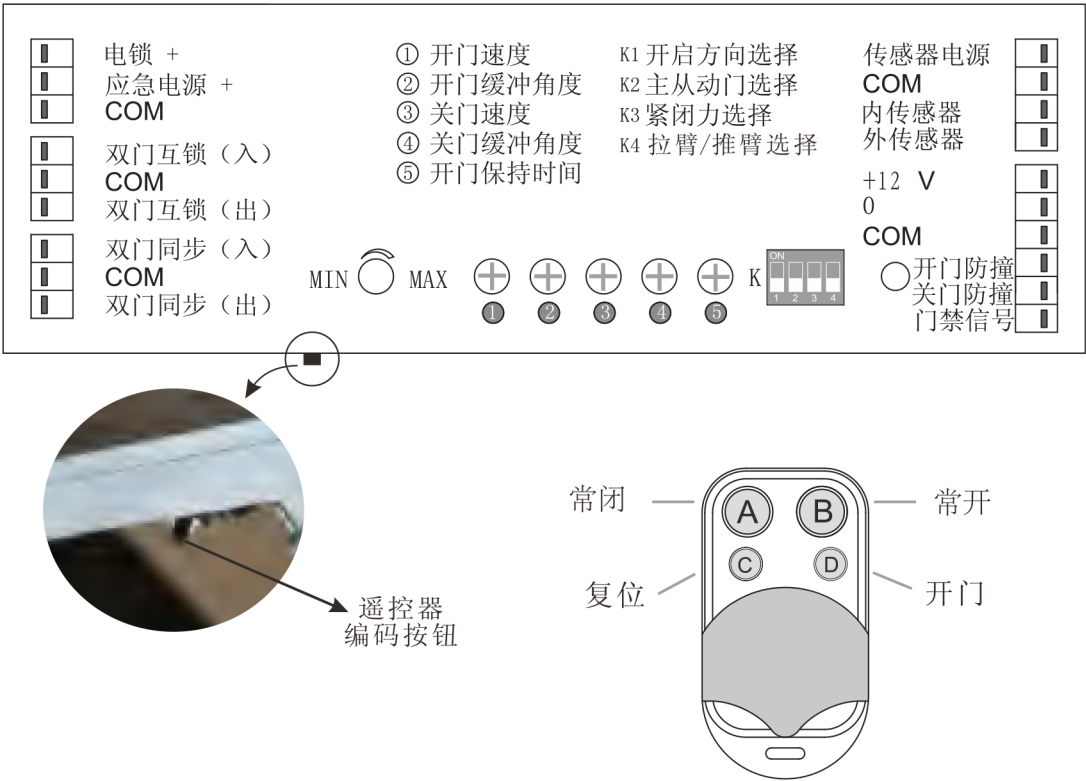
1/2位置时约14秒

3/4位置时约21秒

- 开关设置(K)：设置后，切断电源，重新启动生效。
- K1：接通电源时，初始状态，门向关门方向移动为正确位置，如果向开门方向移动，则改变开关位置
- K2：双门同步时,主动门置下,从动门置上(0N)
- K3：推门即开置下，有紧闭力置上（0N）
- K4：拉臂安置下，推臂安置上(0N)

5 参数调整

遥控器



遥控器与控制器对码说明：

- 1. 清空：长按“编码”按钮，直到听不到蜂鸣器声音，松开按钮
- 2. 对码：按“编码”按钮，蜂鸣器鸣叫。这时按下遥控器上任意按键，蜂鸣器停止鸣叫，说明对码成功。使用遥控器时，蜂鸣器会鸣叫2秒。
- 3. 开门：按“开门”按钮，门开关一次。

