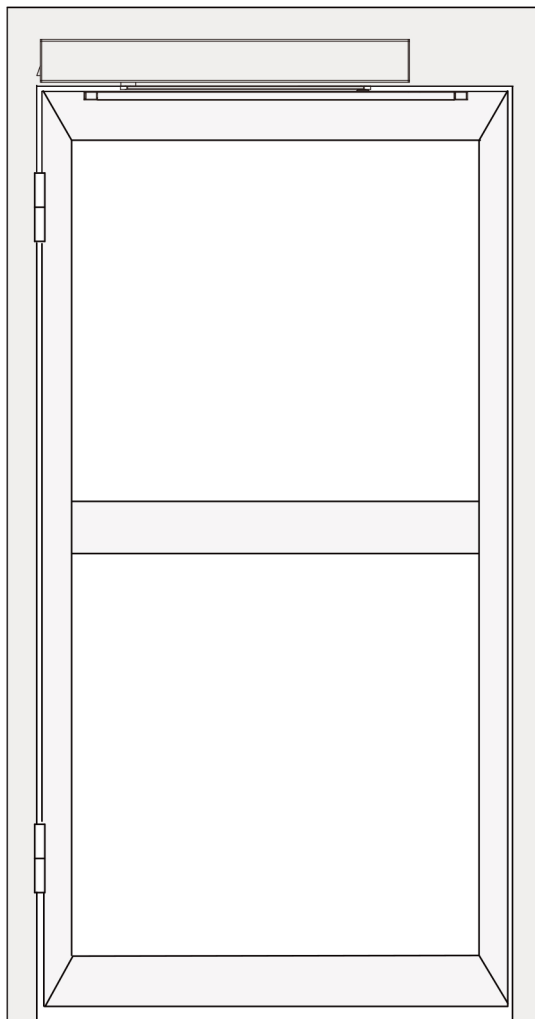


自动平开门安装手册

МВЕР® DSW60



AUTOMATIC ENTRANCE SPECIALISTS

目 录

第一章 技术参数	3
第二章 配件说明	4
第三章 机械安装(拉臂)	5-8
第四章 机械安装(推臂)	9-11
第五章 电气连接	12-14
第六章 参数调整	15-16

关于本手册

本手册描述的产品仅供中国大陆地区销售和使用。

本手册作为指导使用。手册中所提供照片、图形、图表和插图等，仅用于解释和说明目的，与具体产品可能存在差异，请以实物为准。因产品版本升级或其他需要，本公司可能对本手册进行更新，如您需要最新版手册，请联系我们。

我们建议您在专业人员的指导下使用本手册。

责任声明

- 1 在法律允许的最大范围内，本手册所描述的产品（含其硬件、软件、固件等）均“按照现状”提供，可能存在瑕疵、错误或故障，本公司不提供任何形式的明示或默示保证，包括但不限于适销性、质量满意度、适合特定目的、不侵犯第三方权利等保证；亦不对使用本手册或使用本公司产品导致的任何特殊、附带、偶然或间接的损害进行赔偿，包括但不限于商业利润损失、数据或文档丢失产生的损失。
- 2 若您将产品接入互联网需自担风险，包括但不限于产品可能遭受网络攻击、黑客攻击、病毒感染等，本公司不对因此造成的产品工作异常、信息泄露等问题承担责任，但本公司将及时为您提供产品相关技术支持。
- 3 使用本产品时，请您严格遵循适用的法律。若本产品被用于侵犯第三方权利或其他不当用途，本公司概不承担任何责任。
- 4 如本手册内容与适用的法律相冲突，则以法律规定为准。

本产品超过使用期限或者经过维修无法正常工作后，不应随意丢弃，请交由有废电器电子产品处理资格的企业处理，正确的方法请查阅国家或当地有关废弃电器电子产品处理的规定。



前 言

本节内容的目的是确保用户通过本手册能够正确使用产品，以避免操作中的危险或财产损失。在使用此产品之前，请认真阅读产品手册并妥善保管以备日后参考。

概述

本手册适用于自动平开门机

符号约定

对于文档中出现的符号，说明如下所示。

符号	说明
 说明	说明类文字，表示对正文的补充和解释。
 注意	注意类文字，表示提醒用户一些重要的操作或者防范潜在的伤害和财产损失危险。
 警告	警告类文字，表示有潜在风险，如果不加避免，有可能造成伤害事故、设备损坏或业务中断。
 危险	危险类文字，表示有高度潜在风险，如果不加避免，有可能造成人员伤亡的重大危险。

安全使用注意事项

警告

- 1 本产品安装使用中，必须严格遵守国家和使用地区的各项电气安全规程。
- 2 请使用正规厂家提供的电源适配器，电源适配器具体要求请参见产品参数表。
- 3 在接线、拆装等操作时请将电源断开，勿带电操作，避免接触裸露电路。
- 4 如果设备工作不正常，请联系购买设备的商店或最近的服务中心，不要以任何方式拆卸或修改设备。（对未经认可的修改或维修所导致的问题，本公司不承担责任。）

注意

- 1 请不要使物体摔落到自动平开门机上或大力振动设备，使设备远离存在磁场干扰的地点。
- 2 避免将设备安装到表面振动或容易受到冲击的地方（忽视此项可能会损坏设备）。
- 3 请不要在高温、低温或者高湿度的环境下使用设备，具体温、湿度要求请参见设备的参数表。
- 4 在室内使用的设备，不能暴露安装在可能淋到雨或非常潮湿的地方。
- 5 请勿在易爆环境中操作。
- 6 请勿将设备放置于具有腐蚀性气体的环境，腐蚀性气体会对设备造成破坏。
- 7 设备接入互联网可能面临网络安全问题，请您加强个人信息及数据安全的保护。当您发现设备可能存在网络安全隐患时，请及时与我们联系。
- 8 请不要将身体或者障碍物长期放置在门体开启或者关闭过程中的空间范围内。在门体开启或者关闭过程中，不要使用身体或者障碍物进行阻挡其移动。如果造成任何方式的损伤，本公司不承担责任。
- 9 请妥善保管自动平开门机的全部原包装材料，以便出现问题时，使用包装材料将产品包装好，寄到代理商或返回厂家处理。非原包装材料导致的运输途中的意外损坏，本公司不承担任何责任。

第一章 技术参数

1、技术参数

电源：220VAC $\pm 10\%$ ， 50/60Hz

功耗：最大75W，待机3W

驱动单元：24V直流电机

防挤压装置：标准

开启角度： 80° - 100°

开门时间（速度）：3-7秒可调

关门时间（速度）：3-7秒可调

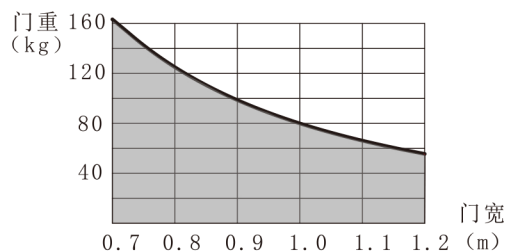
打开保持时间：0.5-30秒可调

驱动臂：拉臂/推臂

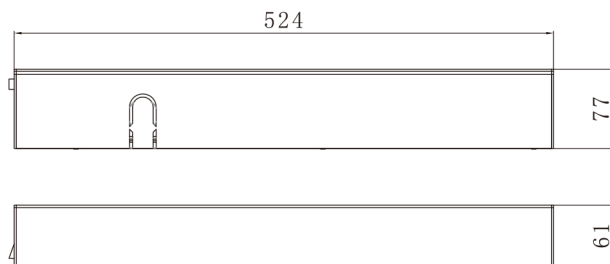
环境温度： -20°C - 45°C

相对湿度： $\leq 85\%$

2、适合门宽及门重

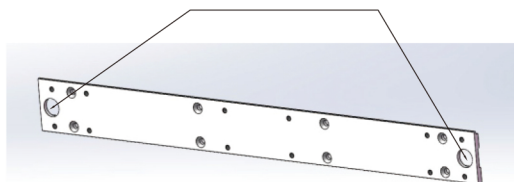


3、外型尺寸



第二章 配件说明

电源线孔、传感器等线孔

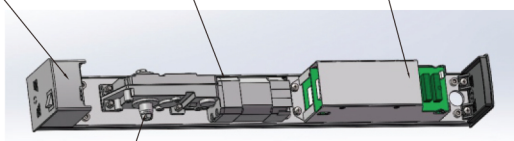


连接板

电源接线座

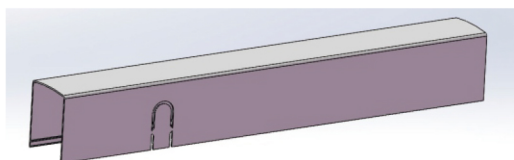
马达

微电脑控制器

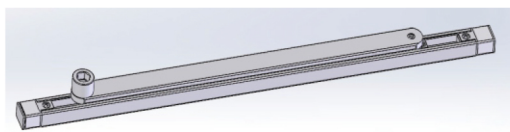


输出轴

驱动装置



机罩



拉臂

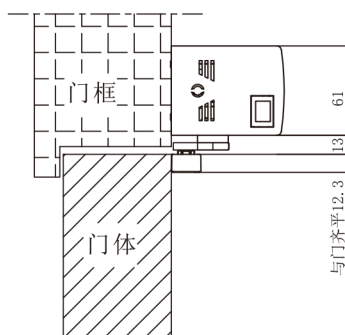
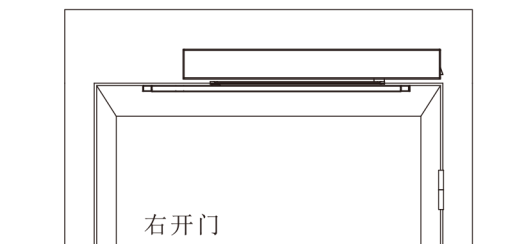
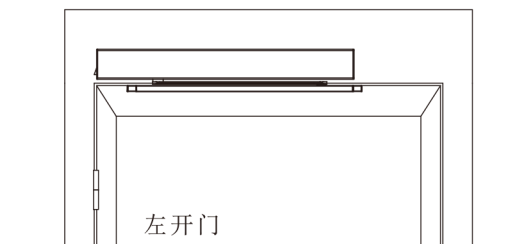


推臂

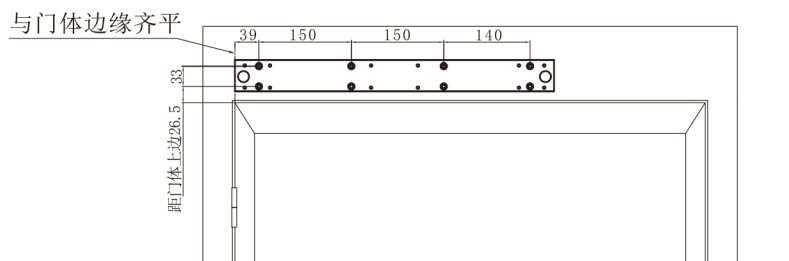
第三章 机械安装(拉臂)

3.1、安装示例

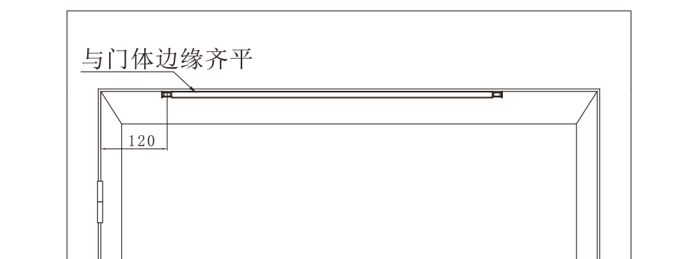
适合门翼向内开（驱动系统在里面）



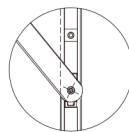
3.2、底板安装



3.3、拉臂安装



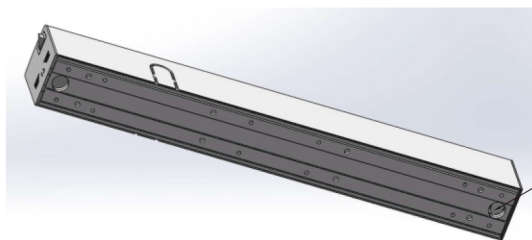
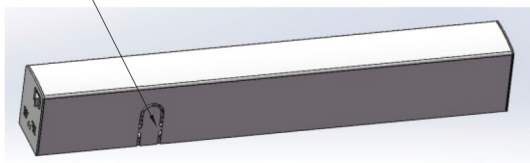
移动限位块调整开门角度大小
(左装时限位块在左侧)



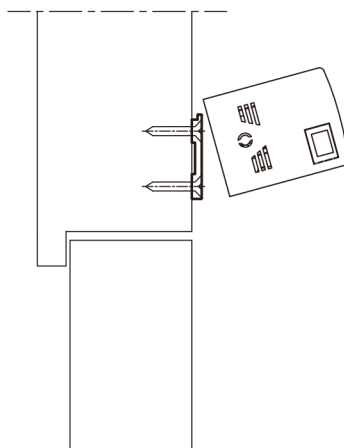
自动门右侧安装

3.4、驱动系统安装

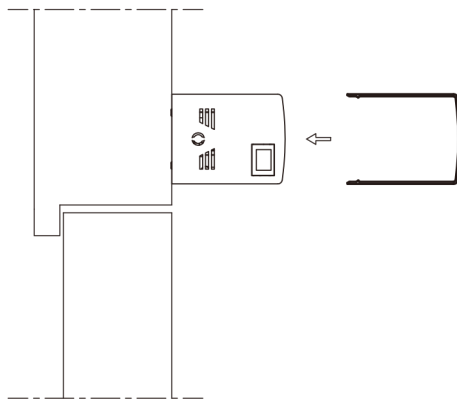
根据开门的方向决定机组的出轴使用方向，用尖嘴钳等工具掰开罩壳一侧的挡板；再用螺丝刀等长柄工具由此处撬开罩壳



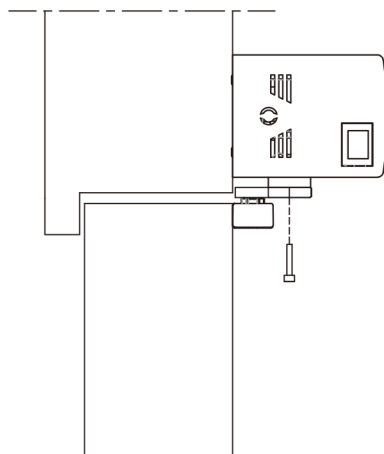
或从此处用螺丝刀或者长型物体稍用力一推，即可打开罩壳（只能从图示孔位处插入螺丝刀等工具）



3.5、机罩安装



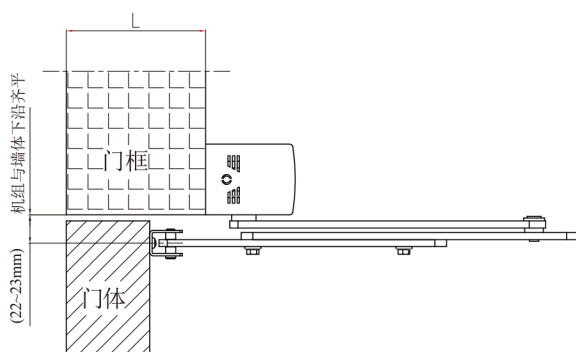
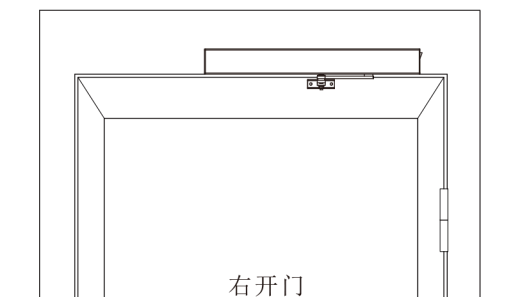
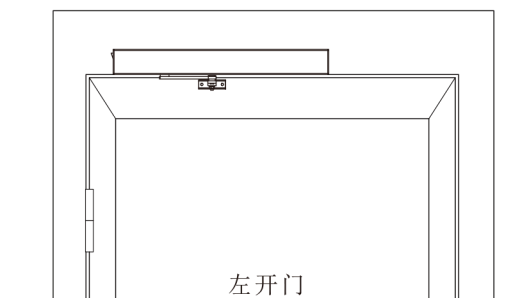
3.6、驱动系统和拉臂的连接



第四章 机械安装(推臂)

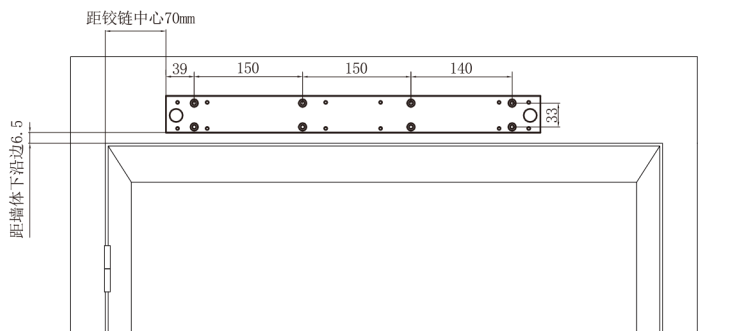
4.1、安装示例

适合门翼向外开（驱动系统在内侧）

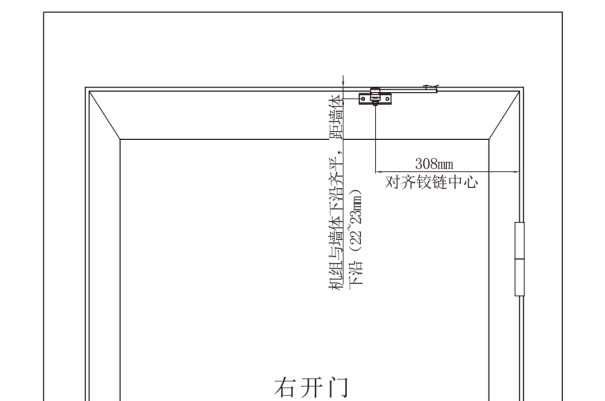


墙体厚度 $L=0\sim 210\text{mm}$

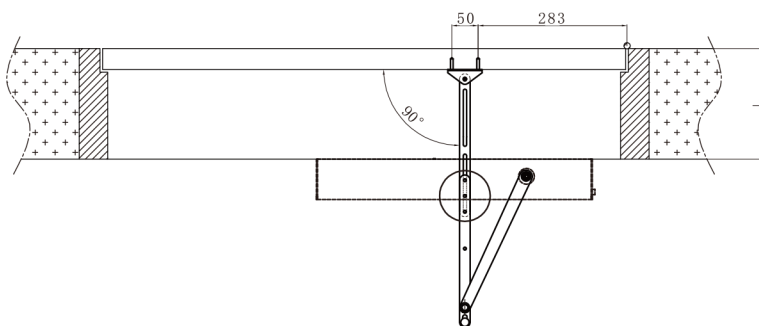
4.2、底板安装



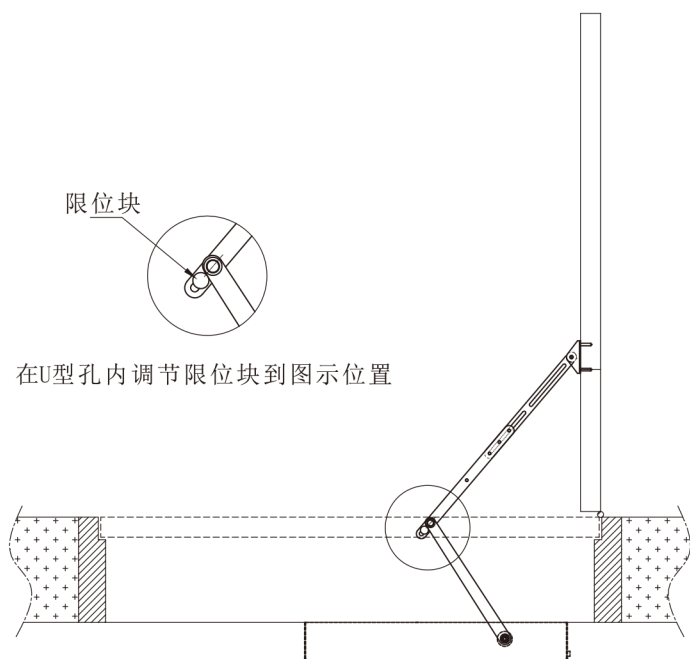
4.3、推臂安装



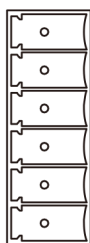
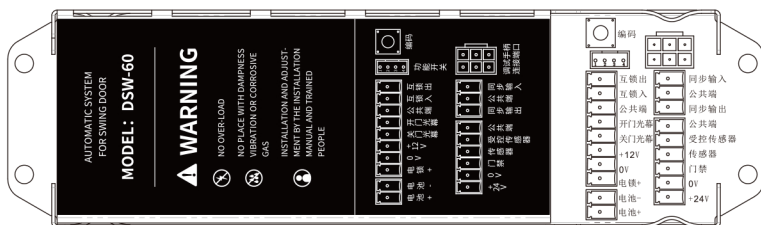
推臂固定座按图示尺寸用两只圆头木螺钉紧固在门翼上（如钢质门则用M6x15十字盘头螺钉紧固）



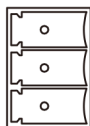
根据门框深度L不同，松开4只夹紧的螺栓可调整推臂的长度，使推臂与门体之间的夹角如图所示为90°



第五章 电气连接



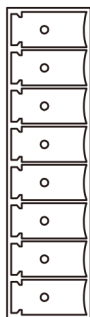
“+24V”和“0V”端口为直流24V电压输出，输出总功率不大于25W；
 当“受控传感器”和“公共端”之间输入闭合信号，门开启；
 当“传感器”和“公共端”之间输入闭合信号，门开启；
 当“门禁”和“公共端”之间输入闭合信号，门开启；
 注意：当功能开关设置为“单向”模式时，“受控传感器”端口信号被屏蔽；当功能开关或者遥控器设置为“常闭”模式时，“受控传感器”和“传感器”端口信号被屏蔽。



在需要使用双门同步功能时，在已经调试好两扇门的情况下，设置主动门参数n1:02,n2:Z,从动门参数n1:02,n2:C,并且连接同步端口
 主动门“同步输入”连接从动门“同步输出”
 主动门“公共端”连接从动门“公共端”
 主动门“同步输出”连接从动门“同步输入”

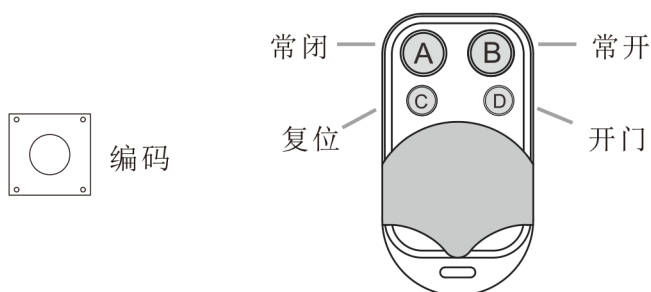


后备电池为应急电源，选用充电电流小于800mA的24V直流电源作为后备电池



当需要使用双门互锁功能（即一门闭合后另一扇门才允许打开）时，需要连接互锁端口：一门的“互锁出”接另一门的“互锁入”，“公共端”互相连接。
 开门光幕：在门开启过程中，“开门光幕”与“公共端”之间输入闭合信号，门停止，信号断开，门继续打开；
 关门光幕：在门关闭过程中，“关门光幕”与“公共端”之间输入闭合信号，门打开；
 “+12V”和“0V”端口为直流12V电压输出，和电锁端口的总输出功率小于10W
 “电锁+”和“0V”输出DC12V锁电压，当遥控或者四档开关设置为常闭，或者参数L设置为每次关门上锁，在门扇关闭到位后，输出或者撤除DC12V电压（根据电锁类型参数C，当设为E阴极锁时，门扇关闭到位撤除DC12V，当设为P阳极锁时，门扇关闭到位输出DC12V）

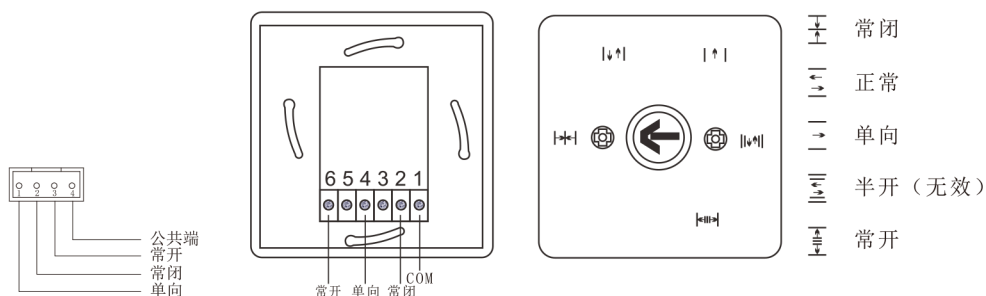
遥控器



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：点按“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. 遥控器按键功能：
 - A：常闭，“受控传感器”和“传感器”端口信号被屏蔽，门扇关闭后上锁；
 - B：常开，门扇保持打开；
 - C：自动，恢复正常状态；
 - D：开门，门开关一次。

五档开关



信号之间的逻辑关系

注意：“五档开关”和“遥控”都是门状态设置，一般在使用中选其中一种。

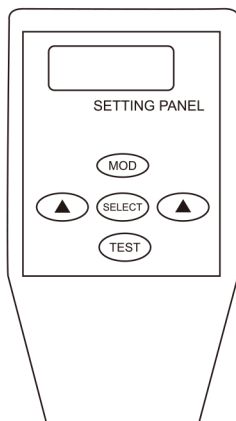
在使用“五档开关”的状态下：

信号 五档开关	受控传感器	传感器	门禁	电锁（门关闭状态下）
 单向	×	√	√	√
 常闭	×	×	√	√
 常开	×	×	×	×
 自动	√	√	√	×

在使用“遥控器”的状态下：

信号 遥控	受控传感器	传感器	门禁	电锁（门关闭状态下）
常开	×	×	×	×
常闭	×	×	√	√
复位	√	√	√	×

第六章 参数调整



将调试手柄连接到门控器上，通过调试手柄调整参数

MOD: 按下MOD键进入菜单选择界面

▲/▼: 菜单切换，参数增大/减小

SELECT: 确认

TEST: 测试，参数设置完成后测试门体运行状况

