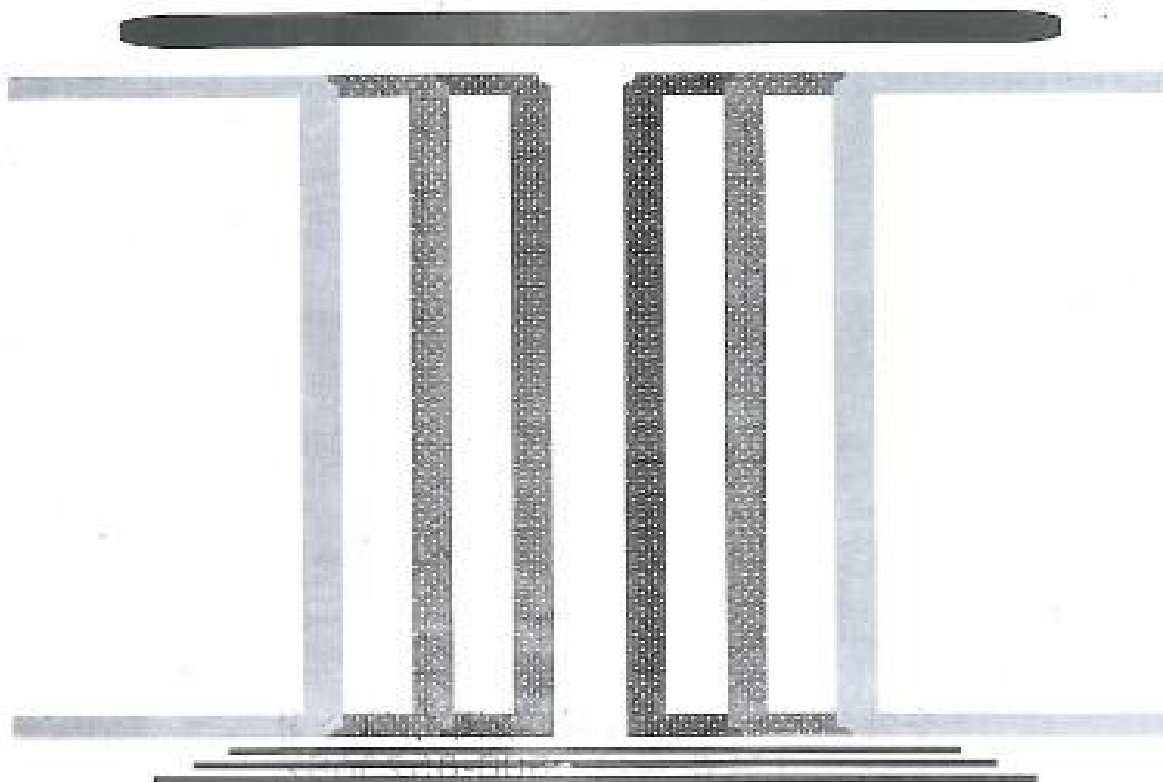


自动平移门驱动装置

150 型

安装施工说明书

- 自动门的施工请委托施工代理店；
- 根据有关电气施工的法令，法规，务必由**专业人员**进行施工。



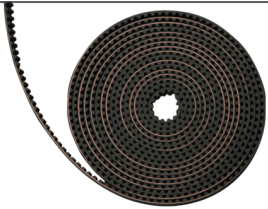
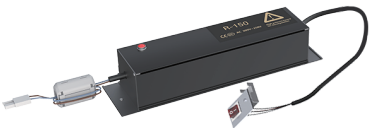
1. 功能和特点

- 微计算机智能控制和先进的机械制造
- 智能化控制系统，各类参数可灵活调节
- 低噪音动力装置，安装简单方便
- 一体化无刷电机与减速箱，效率高，力矩大，寿命长
- 自锁功能，无需电锁，安全可靠
- 全功能遥控装置

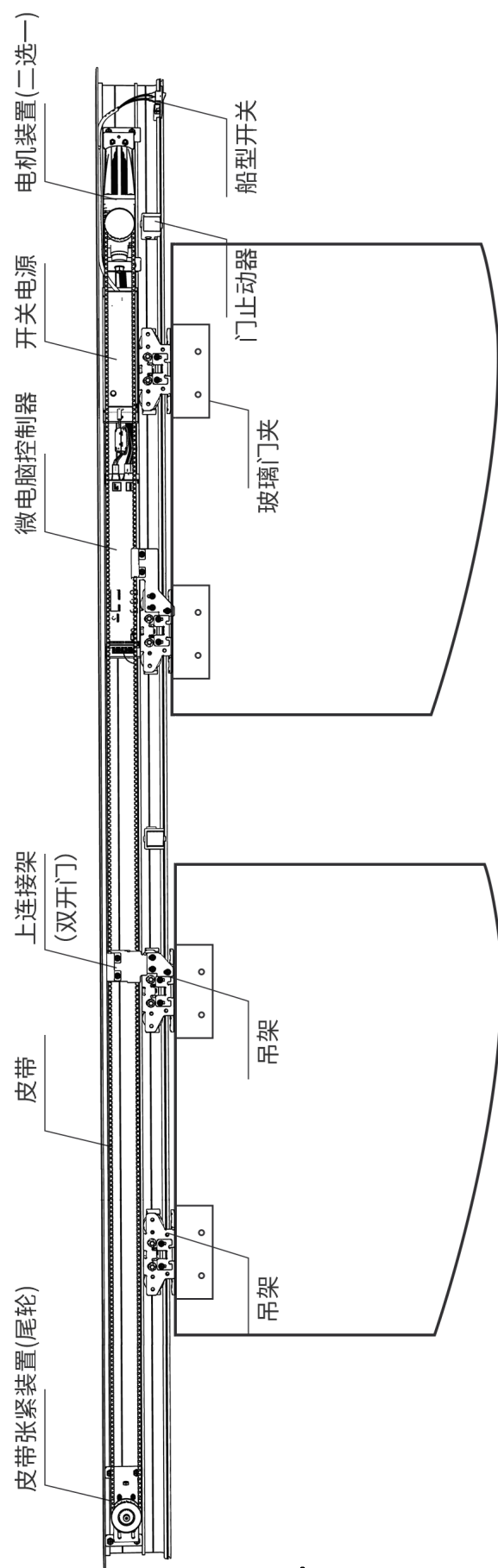
2. 技术指标：

规格	单扇型	对开型
门扇重量	最大150 公斤	2*最大125 公斤
门扇宽度	DW=750mm~1600mm	DW=650mm~1250mm
净空宽度	DW=1450mm~6000mm	DW=2500mm~6000mm
安装方式	表面安装，封闭安装	
电源电压	AC220V ±10 %	
频率	50Hz~60Hz	
开门快速度	100~500mm/s 可调	
闭门快速度	100~500mm/s 可调	
缓冲速度	30~100mm/s 可调	
开发时间	0~9S 可调	
紧闭力	200N<F<400N	
手动力	<100N	
噪音	<50dB	
工作环境温度	-20℃~+50℃	

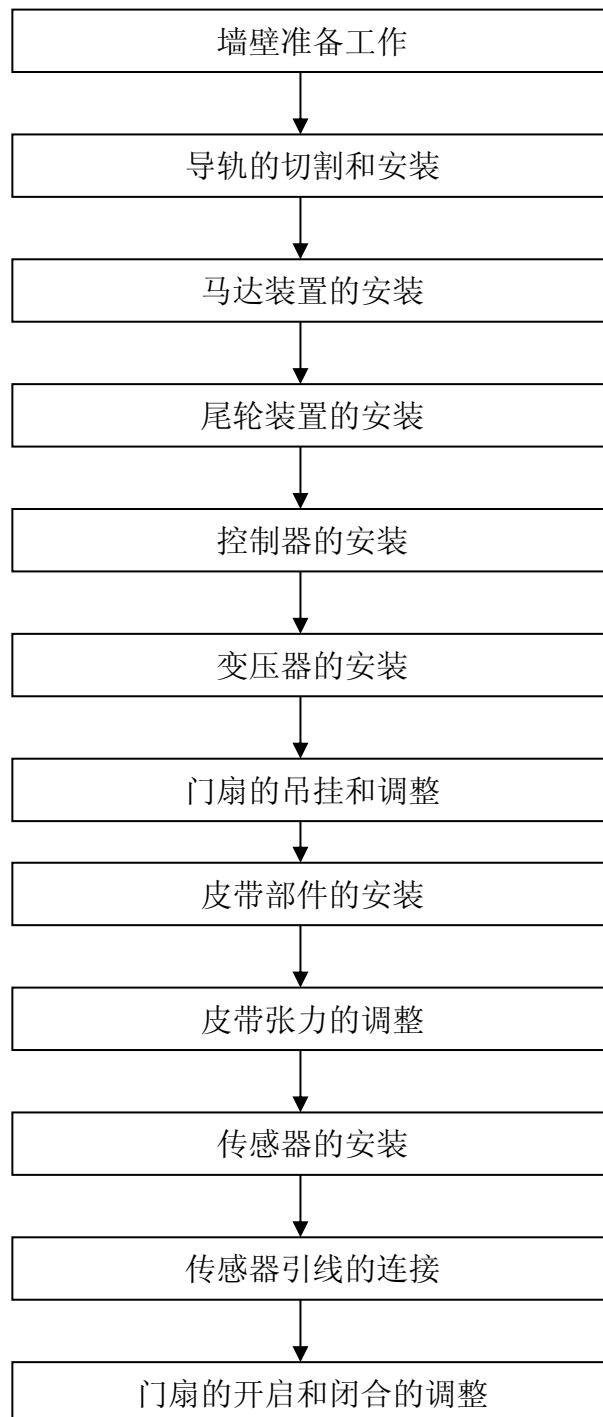
3. 驱动装置零件表

部件名称	示意图	数量（个）	
		对开型	单扇型
马达装置		1	1
皮带张紧轮		1	1
吊架装置		4	2
皮带固定装置		1	1
皮带固定装置（双开）		1	—
皮带		1	1
微电脑控制器		1	1
制动器装置		2	2
开关电源		1	1
传感器		2	2

4. 驱动装置各部件安装的位置



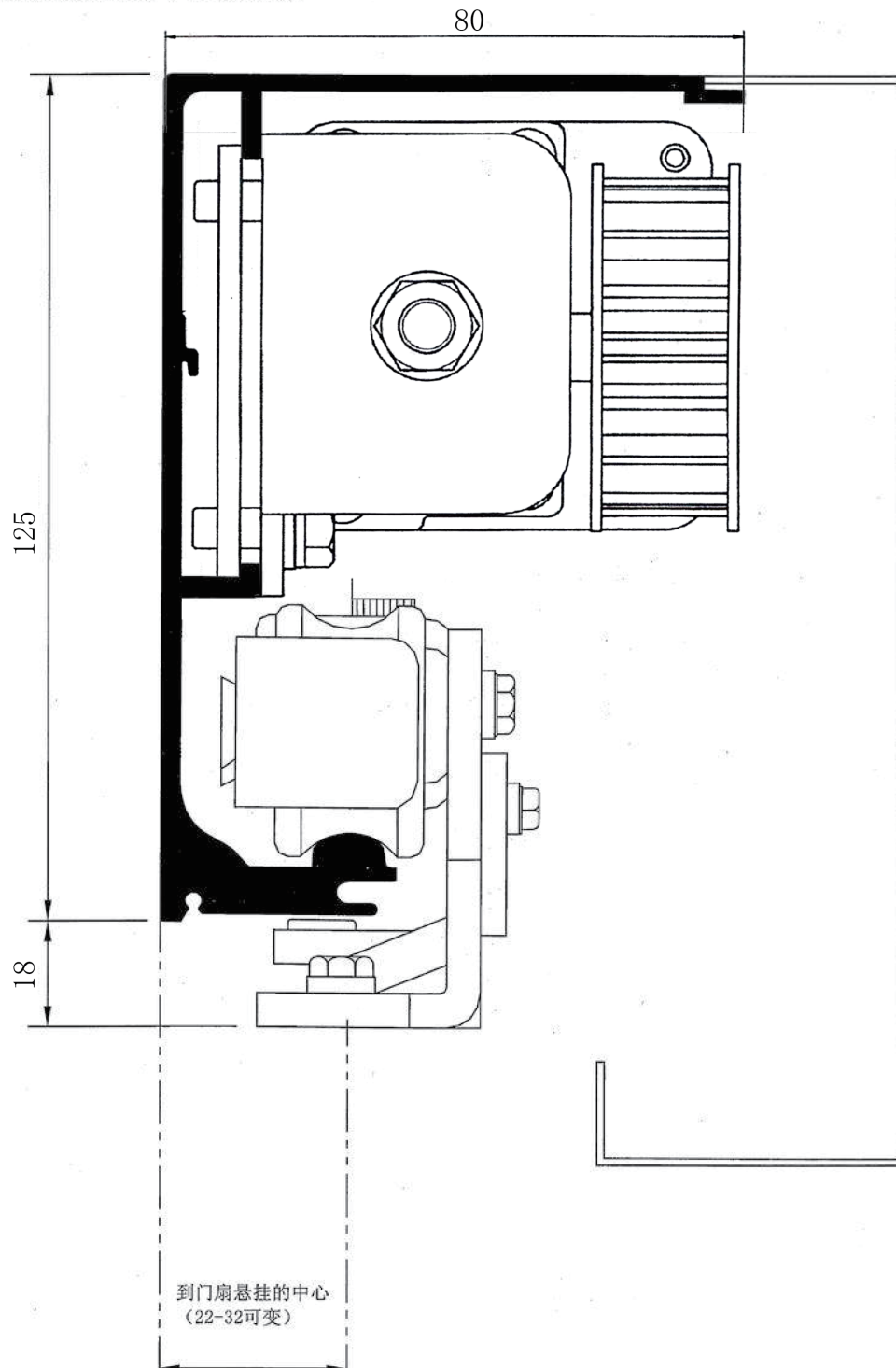
5. 安装流程图



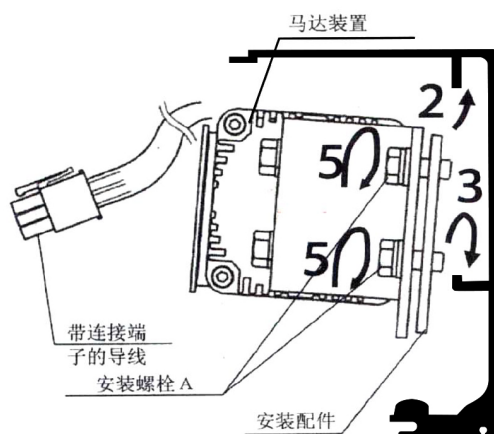
6 建筑安装图例

● 断面图

注意:本断面图并非1:1的比例。

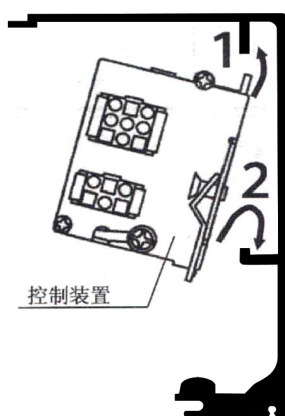


7 马达装置的安装



1. 将带连接器的导线放到马达前面。
- 注意  以下2、3、5如有不慎，会造成坠落。
2. 将安装配件确实嵌入发动机箱的上部沟槽中。
 3. 接着将其嵌入下部沟槽中。
 4. 将马达装置移动到发动机箱右端的位置附近。
 5. 拧紧安装螺栓A。
6. 将带连接器的导线通过马达装置的上面放置在马达装置的左侧，注意不要使导线下垂。

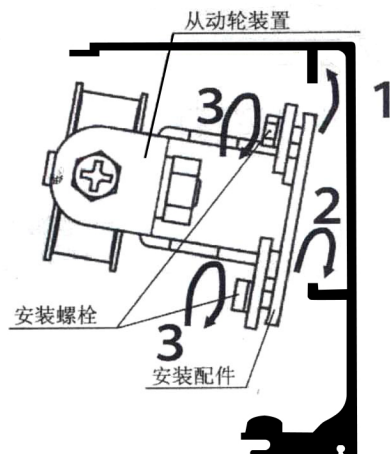
8 控制器装置的安装



注意  以下1、2如有不慎，会造成坠落。

1. 将控制装置确实嵌入发动机箱的上部沟槽中。
2. 确实嵌入下部沟槽中。
3. 将发动机装置移动至能与端子台装置的导线连接的位置。
4. 拧紧安装螺钉。

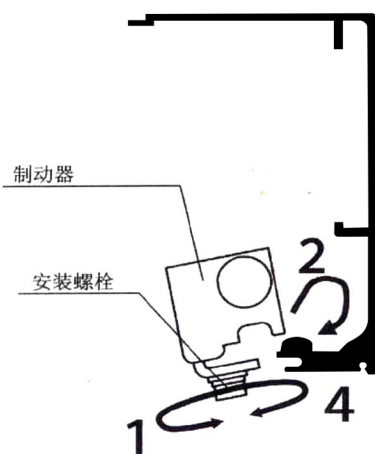
9 从动轮装置的安装



注意  以下1、2如有不慎，会造成掉落。

- 1 . 将从动轮装置的安装配件确实嵌入发动机箱上部的沟槽中。
- 2 . 并且确实嵌入下部沟槽内。
- 3 . 用安装螺栓将从动轮装置轻轻地暂时固定，使之能稍微移动。

10 制动器装置的安装



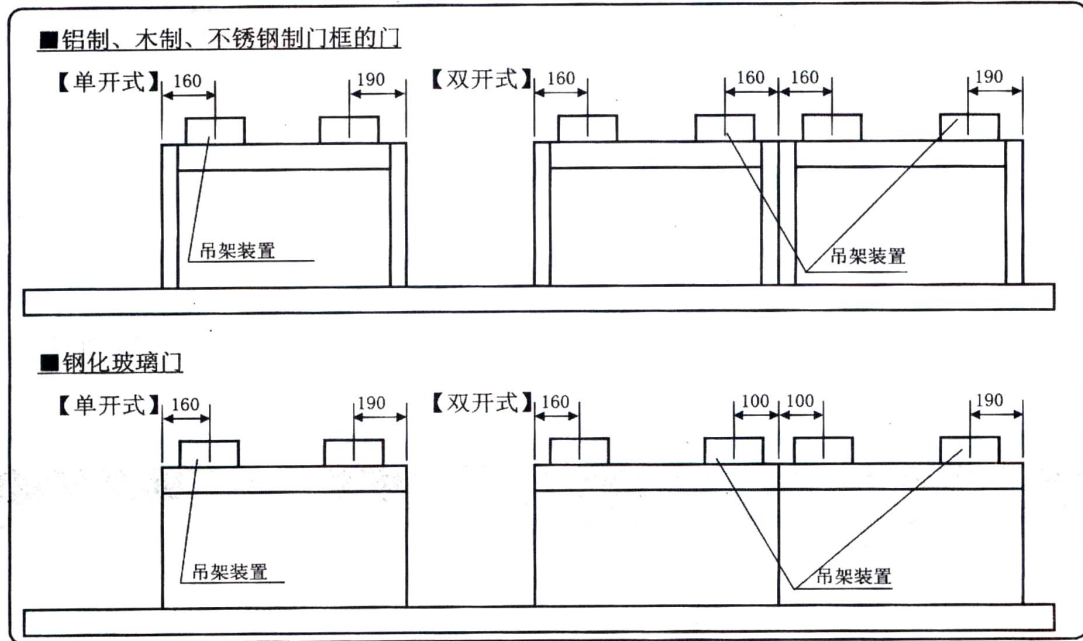
- 1 . 拧松制动器装置的安装螺栓（内六角螺栓：M8×40）。
- 2 . 参照 **7. 发动机装置部件的安装配置图**（P. 16）将制动器装置确实嵌入发动机箱的轨道。
【注意】请勿伤及轨道。
- 3 . 移动对准门的开闭位置，确定制动器装置的位置。
注意  请确保开门后有30mm以上的空间。
会造成手指被门扇和立柱夹住，导致伤害。
【注意】· 请勿伤及轨道。
- 4 . 用内六角棒螺丝扳手确实拧紧固定安装螺栓。
注意  如有不慎，会造成门破损。

11 门扇的吊挂

1. 用附带的门扇吊挂螺栓组将吊架装置确实地安装到指定位置。

注意⚠ 如有不慎，会造成坠落。

■吊架装置的安装位置

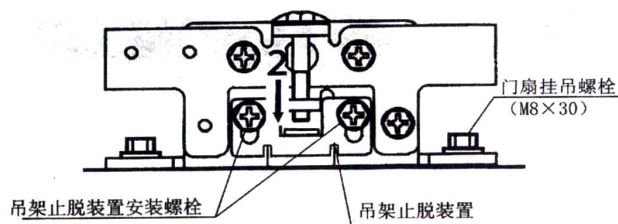


【注意】安装时应使吊架装置的滑轮中心与门扇呈完全平行状态。（参照下图）
如不平行，会缩短滑轮寿命。

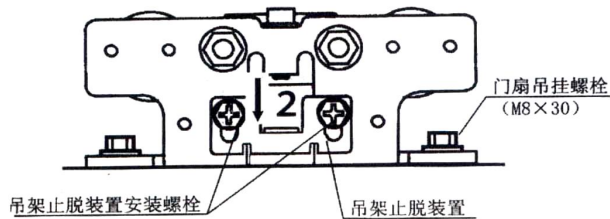
2. 拧松吊架止脱装置的安装螺栓，放低吊架止脱装置。
3. 将吊架装置滑轮挂至发动机箱导轨。

【注意】请勿碰撞发动机箱内部零件或伤及轨道，并确保滑轮的中心线与门扇平行。
否则，会造成零件发生故障、滑轮寿命缩短，产生噪音及异音。

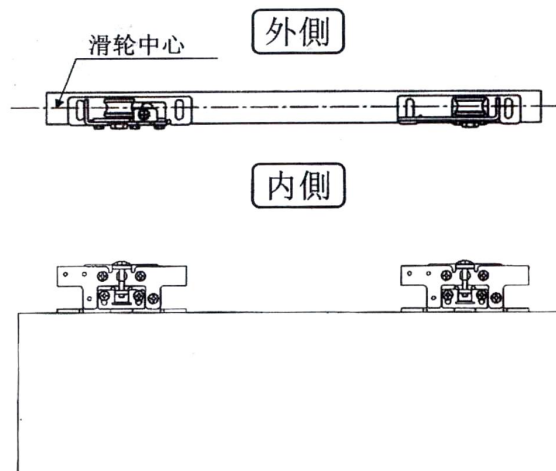
■锐帝90吊架装置



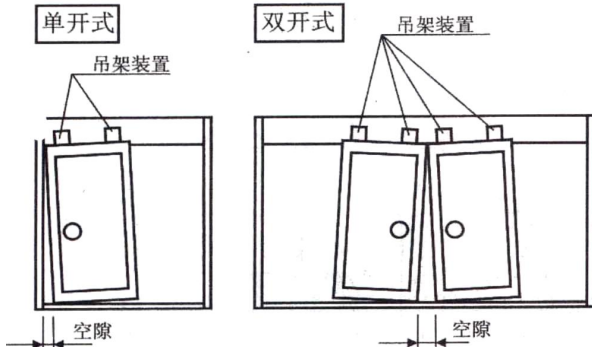
■锐帝150吊架装置



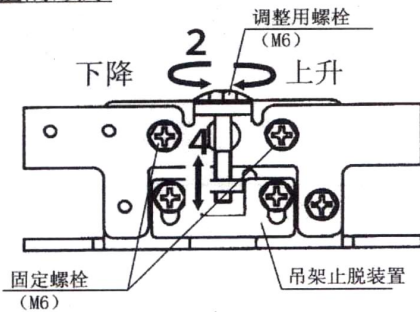
■吊架装置的安装位置



12 门扇安装后的调整



■调整的顺序



■吊架止脱装置的安装位置



●如左图，如果门扇无法水平地安装可在门扇吊挂后进行调整。

1. 松开固定螺栓。
2. 利用调整螺栓 (M6) 进行高度调整。
●顺时针方向旋转，门上升。
●逆时针方向旋转，门下降。

注意 ⚠ 以下3.4如有不慎，会造成坠落。

3. 将固定螺栓拧紧固定。
4. 在确认了与发动机箱下部间的间隙后将吊架止脱装置确实安装上去。
【注意】间隙为0.5mm。
5. 确认行走阻力。
• 确认用单手能否移动门扇。
行走阻力应在14.7N (1.5kgf) 以下。
• 移动门，确认吊架装置能否在轨道上滑动。

如门扇移动滞重，请确认以下项目。

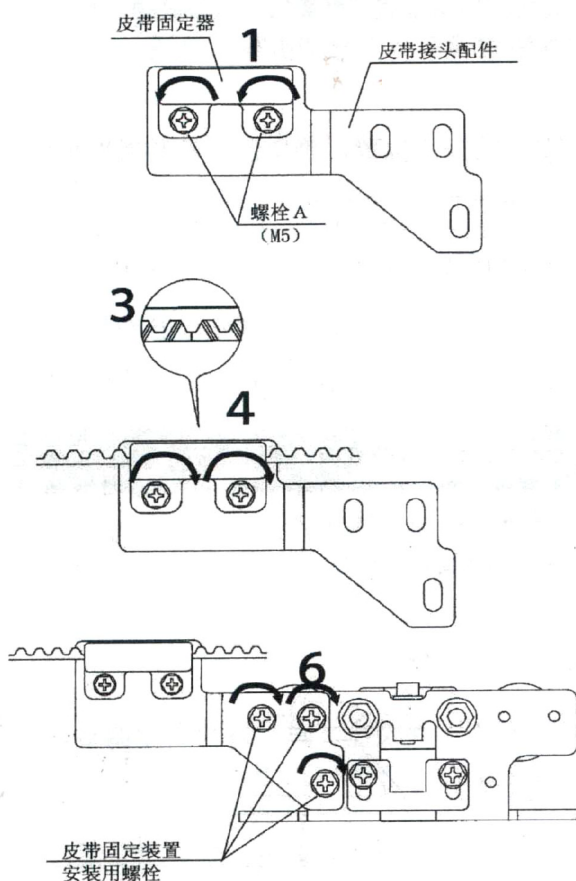
■确认事项

1. 吊架装置是否垂直安装在门上。
2. 门扇下部止摆器与门扇底部之间是否有摩擦。
3. 吊架止脱装置和发动机箱之间是否有摩擦。
4. 吊架装置与横框之间是否有摩擦。
5. 门扇与门框之间是否有摩擦。
6. 滑轮的中心线与门体是否平行。

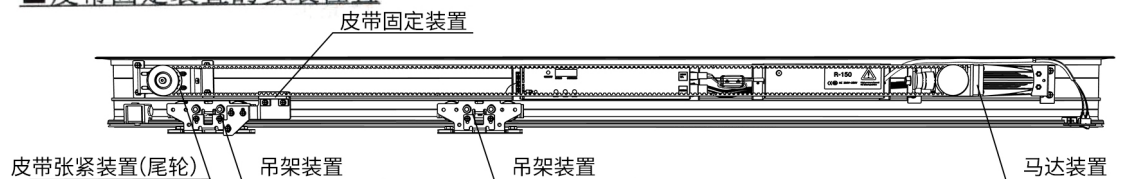
13 皮带的安装

单开式

■ 皮带固定装置安装步骤



■ 皮带固定装置的安装位置



■ 皮带切断表 (单开式)

【皮带切断尺寸 L 的标准】 单位 (mm)

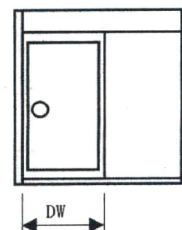
DW = 700~1,000 情况下

$$L = (DW - 100) \times 4$$

DW = 1,000~1,250 情况下

$$L = 3,700$$

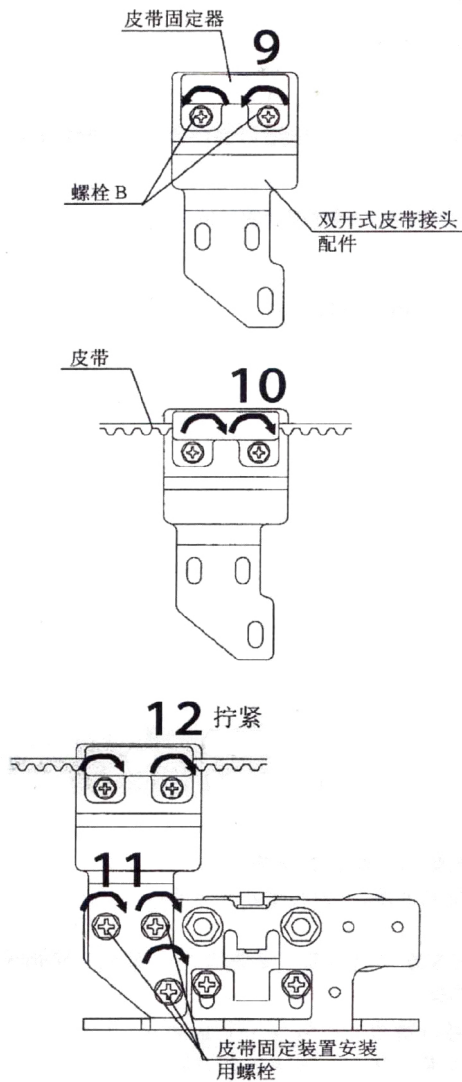
【注意】以上计算公式只是一个标准，请在确认实际尺寸的同时进行调整。



14 皮带的安装

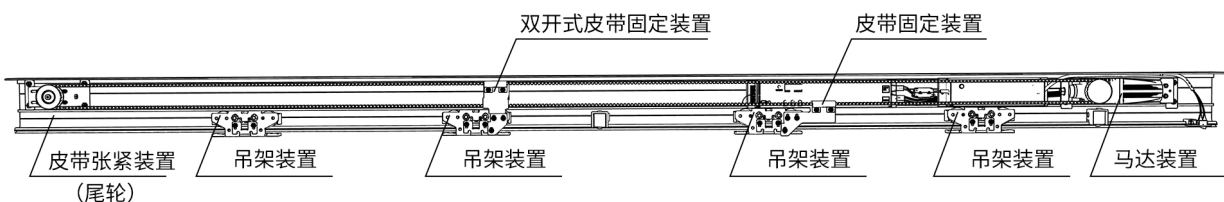
双开式

■ 双开式皮带固定装置安装步骤

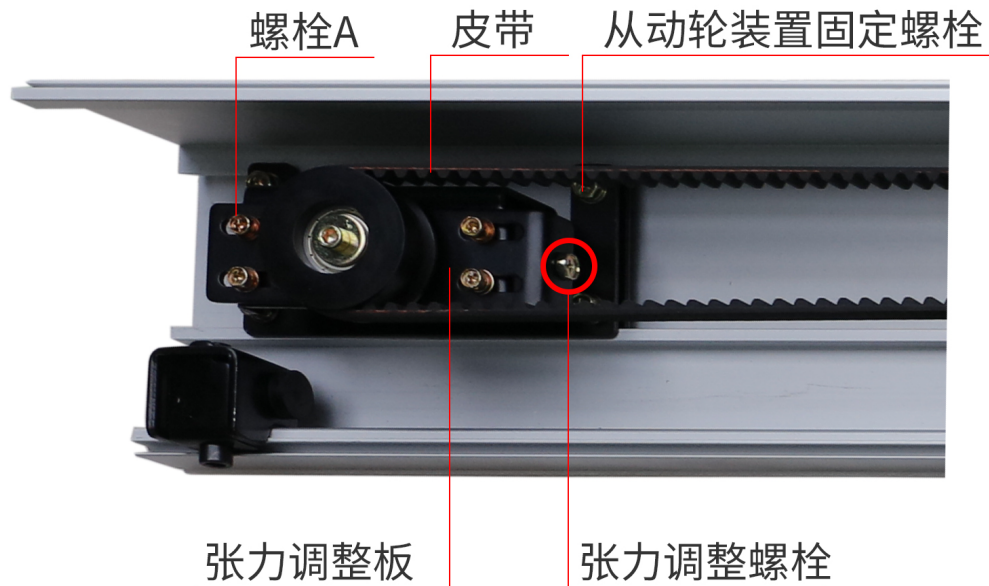


7. 参照 **18. 皮带张力的调整** (P. 26) 调整皮带张力。
8. 使2扇门确实处于关闭位置。
如有手动门锁, 请将其锁上。
9. 拆下双开用皮带固定器的螺栓B (M5), 将其从双开式皮带接头配件上取下。
10. 参照下述的安装位置图, 将皮带固定器安装到皮带上、用螺栓B将皮带固定器在双开式皮带接头配件上固定。
11. 使用附带的皮带固定装置安装用螺栓 (M6×12带弹簧垫圈)、确实安装至吊架装置上, 安装牢固。
【注意】请用扳手、套筒扳手等将螺栓确实安装。
12. 门的位置调整后, 将螺栓B确实拧紧。

■ 皮带固定装置安装位置 (双开式)



15 尾轮装置的调整



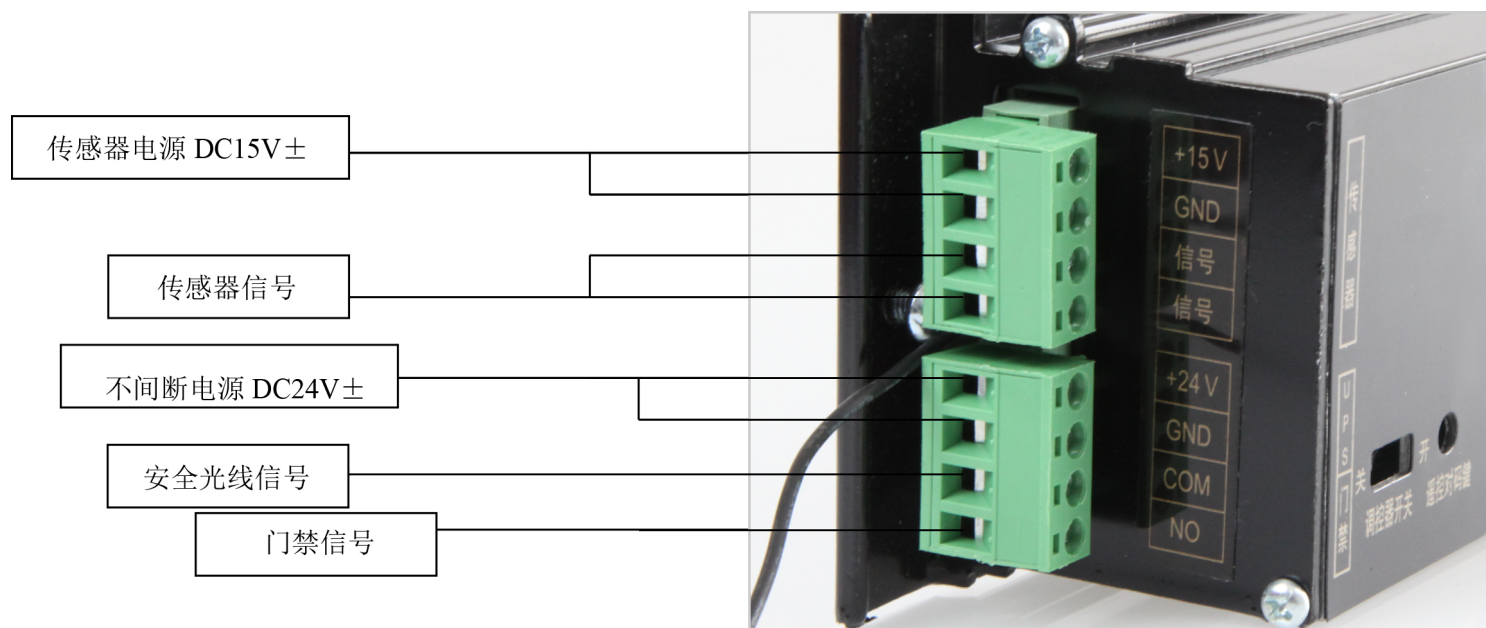
张力调整螺栓

1. 将从动轮装置向左用力拉, 确实拧紧固定螺栓。
2. 拧松4个螺栓A.
3. 按顺时针方向旋转张力调整螺栓, 调整皮带张力。

【注意】 以调整垫片与调整板的前端重合为最宜。

4. 确实拧紧4个螺栓A.

16 传感器的接线方法：



1. 将传感器信号与接线端子的**传感器信号**接口确实相连。

[注意]接线要确实进行，如有不慎可能会导致接触不良造成故障。

2. 将传感器电源的两根线接到接线端子的**传感器电源**接口

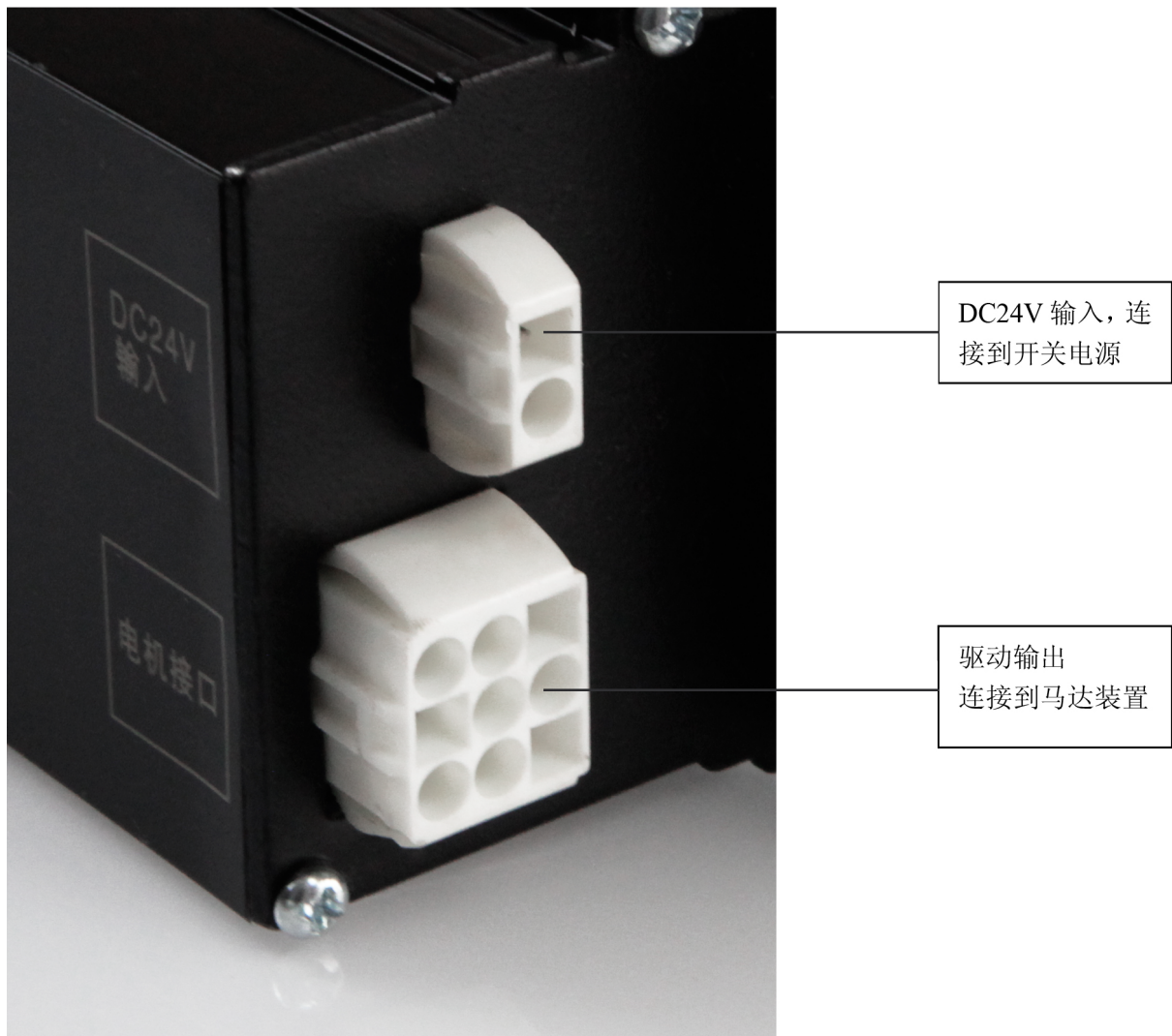
[注意]请勿使用 1A 以上的传感器，否则会引起故障以及火灾。

请使用符合电源电压的传感器，并仔细阅读传感器的使用说明书，如有不慎可能会造成故障。

3. UPS 不间断电源，分清**正负极**。

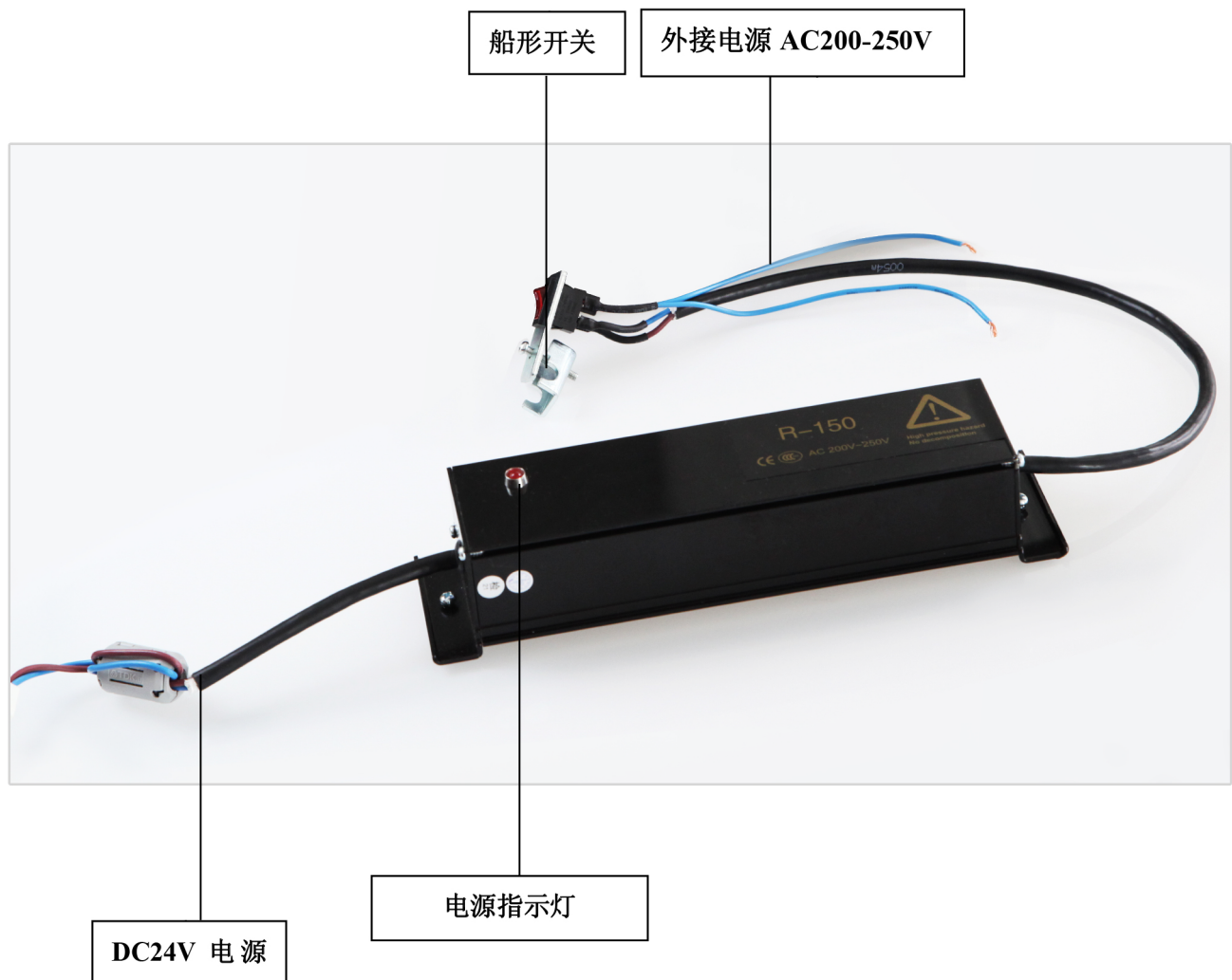
4. 门禁为**无源信号**，如果是有源输出信号，请改为**无源输出**信号。

17. 马达装置和开关电源的连接



1. 将开关电源输出端接口连接到 **DC24V** 端口
2. 将马达装置的连接端子连接到**电机接口**。

18.开关电源连接



开关电源为**强电装置**“非专业人员”请勿拆卸。

19 遥控器使用方法

- 【A】 键：常开（门扇处于常开状态）
- 【B】 键：正常（门窗处于正常感应状态）
- 【C】 键：半开（门扇处于半开状态）
- 【D】 键：上锁（门扇处于关闭锁门状态）

20 遥控器的管理：

1. 遥控器的授权：在通电状态下，用小螺丝刀按一下控制器面板上的**遥控对码键**，然后松开，然后再按一下遥控器的任意键，授权即可成功。一个控制器可以授权最多 12 个遥控器，多个控制器也可以被多个遥控器所控制。
2. 遥控器授权的解除：在通电状态下，用小螺丝刀按一下控制器面板上的**遥控对码键** 10 秒以上，所有授权过的遥控器授权即可解除。
3. 如果出现异常情况时，请重新通断一次电源，控制器即可回到正常感应状态。

21 编程显示器面板功能键说明



编程显示器的操作顺序

1. 根据要设定的项目按【向上键】或【向下键】选择需要调整的模式
2. 确定需要调整的模式后，按【设定键】，编程器的数码显示窗口的数字会闪动。
3. 然后按【向上键】或【向下键】，调节到所需要的参数值。
4. 确定所需参数值后，按【设定键】存储数据

注：驱动装置在出厂时已按标准设置完成，如果确定需要改变门体运行时，请按以上步骤进行参数的变更。

21 设定项目一览表

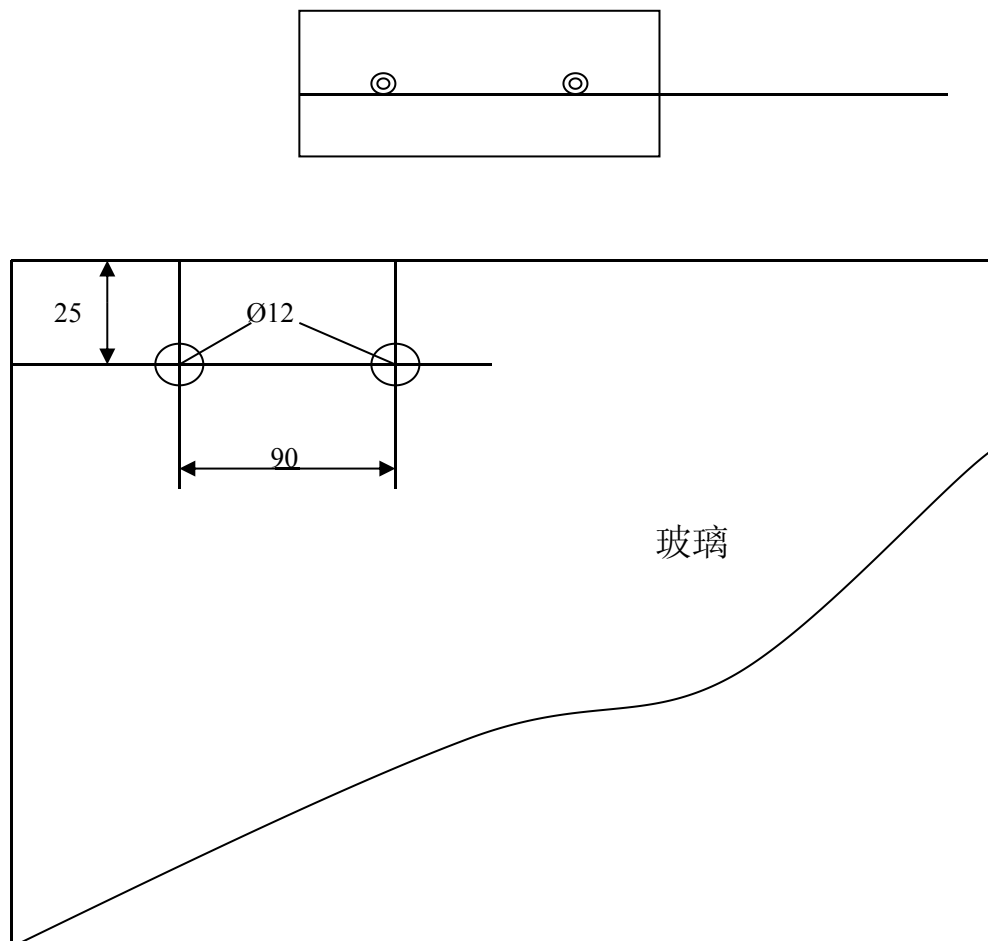
模式	功能	功能说明	设定范围	初始值	单位
00	检测速度	初始检测时的速度	10~30	15	级
01	开门快速度	设定开门速度	25~99	80	级
02	关门快速度	设定关门速度	25~99	70	级
03	开门慢速速度	设定开门慢速速度	05~25	15	级
04	关门慢速速度	设定关门慢速速度	05~25	15	级
05	开门缓冲距离	设定开门的缓冲距离	10~50	25	CM
06	关门缓冲距离	设定关门缓冲距离	10~50	30	CM
07	门被阻挡检测时间	设定门被阻挡时检测时间	01~03	01	级
08	自动加压	设定门关闭时的动作状态	00~01	01	-
09	门开放时间	设定门打开后停留的时间	01~09	01	秒
10	突发事件操作	设定突发事件时门的状态	0.静止 1.开启 2.关闭	01	-
11	安全功能	设定人被门体夹住时的操作	0.停止	1.反转	-
12	半开开门位置	设定门的半开时的位置	20~90%	60	-
13	安全光线	设定安全光线的状态	0.无效 1.1 有效 2.2 有效 3.1.2 有效	03	-

22 运行异常情况及处理方法:

序号	异常情况	原因及产生部位	处理方法
1.	通电后门不动, 移动缓慢或短距离移动	1. 接插件接触不良 2. 检测速度设置过小 3. 机械阻力太大 4. 控制装置故障	1. 检查电源指示灯是否亮, 接插件是否接触良好 2. 增大第 00 项数值 3. 检查各机械部位有无摩擦现象 4. 更换控制装置
2.	检测运动一次后门不动	1. 传感器接线是否有误 2. 传感器连接线是否接触良好和是否被压断 3. 传感器指示灯是否亮和动作 4. 控制装置故障	1. 仔细检查相对应的接线座 2. 逐条线检测是否通路使其接触良好 3. 更换控制装置
3.	开关门时速度太慢	1. 开关门速度参数值设置太小 2. 行走阻力太大 3. 皮带松弛, 张力不够	1. 设置增大第 01 和 02 项的数值 2. 关闭电源, 移动门体仔细检查各部位是否有障碍物 3. 调整皮带张力
4.	门常开不关	1. 左右皮带连接件位置装反 2. 遥控器开关处于常开模式 3. 传感器故障 4. 控制装置故障	1. 调换左右皮带连接件(左高右低) 2. 按遥控器 B 键 3. 传感器的信号指示灯是否常亮 4. 更换控制装置
5.	门自开自关	1. 传感器检测区域内有干扰物 2. 门体处于传感器的检测区域内 3. 传感器的灵敏度太高 4. 缓冲速度参数设置太小	1. 移走干扰物 2. 调整传感器的灵敏度和检测的角度 3. 调整第 03 04 项使开关门能顺利到底
6.	门体相撞厉害	1. 参数设置不合理 2. 控制装置故障	1. 改变门止动器的位置和增大关门缓冲距离, 减小关门速度

23 自动门玻璃门夹安装说明

玻璃门夹



安装方法：

1. 在玻璃上按照如图所示尺寸钻好孔
2. 再在玻璃孔中装上塑料套
3. 把玻璃夹从玻璃的侧面沿玻璃装好
4. 再用六角扳手把 M6 螺丝拧紧，然后在螺丝的另一端用防松螺帽拧紧
5. 玻璃夹装好后，再把吊架和玻璃夹用 M8 的螺丝，弹垫和平垫连接好
6. 注意在安装过程中螺丝和螺帽一定要拧紧。

24 控制装置控制门体运行流程

