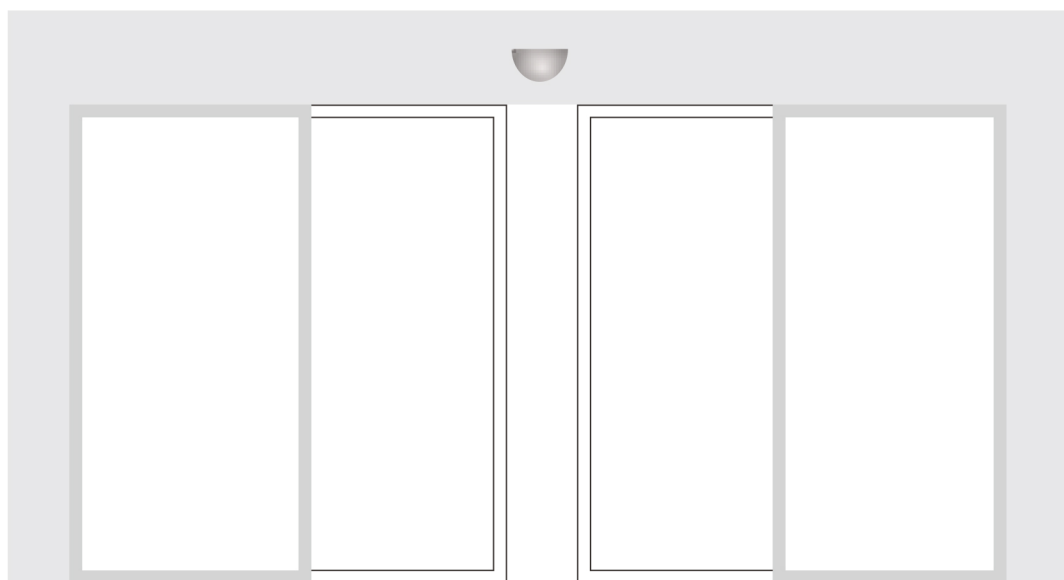


施工说明书

МВЕН 260自动门

- 自动门的施工请委托指定的经销商或专业单位。非专业人员进行施工会有危险。
- 根据有关电气施工的法令、法规，务必由“专业人员”进行施工。
- 为做好维护保养工作，务必保管好本说明书。



目录

前言（有关安全注意事项）	1
一 产品配置说明	2
二 发动机箱、吊架截面图	3
三 技术参数	4
四 轨道安装	5
五 电机装置安装	6
六 控制器及尾轮安装	7
七 吊件的安装	8
八 皮带张紧力的调节	9
九 电机、电源和控制器连接	10
十 控制器接口说明	11
十一 传感器的连接	12
十二 安全光线的连接	13
十三 密码刷卡器的连接	14
十四 后备电池和电锁的连接	15
十五 五档开关的连接	16
十六 双门互锁的连接	17
十七 遥控器的安装	18
十八 动作过程说明	19
十九 开启和关闭的参数调整	20-22
二十 故障排除	23-24

前言

手册使用说明

- 使用本产品前必须阅读该安装调试手册，并且遵守相关的安全说明。
- 为施工方安装、调试及维修该型号自动门提供详细说明。
- 标注配重的安装说明及备选件的安装说明。
- 所有未标尺寸单位为mm。
- 本公司保留对产品修改的权利，如有修改恕不另行通知。

安全事项

• 声明

遵守安全的说明可以确保避免触电、火灾等严重伤害事故的发生。

遵守安全的说明可以确保设备长期安全使用，并保证平滑门驱动器处于良好的工作状态。

制造商对不正当的使用和非安全使用环境中使用，而造成的问题和设备损坏不承担责任。

• 警告

请使用符合设备要求的电压、频率，否则有触电和起火的危险。

请不要使用有松动或坏的电源连接器，否则有触电和起火的危险。

请使用正确的接地，否则将有导致触电和损坏设备的危险。

请不要改造自动门部件，否则将有导致触电和损坏设备的危险。

请使用传感器时避免检测范围过小或留有死角，防止通行者被门冲撞或夹击，造成伤害。

请务必使用安全光线，否则通行者会有被门冲撞或夹击，造成伤害。

请将自动门标题贴于门扇上，否则会使通行者注意不到门扇，造成伤害。

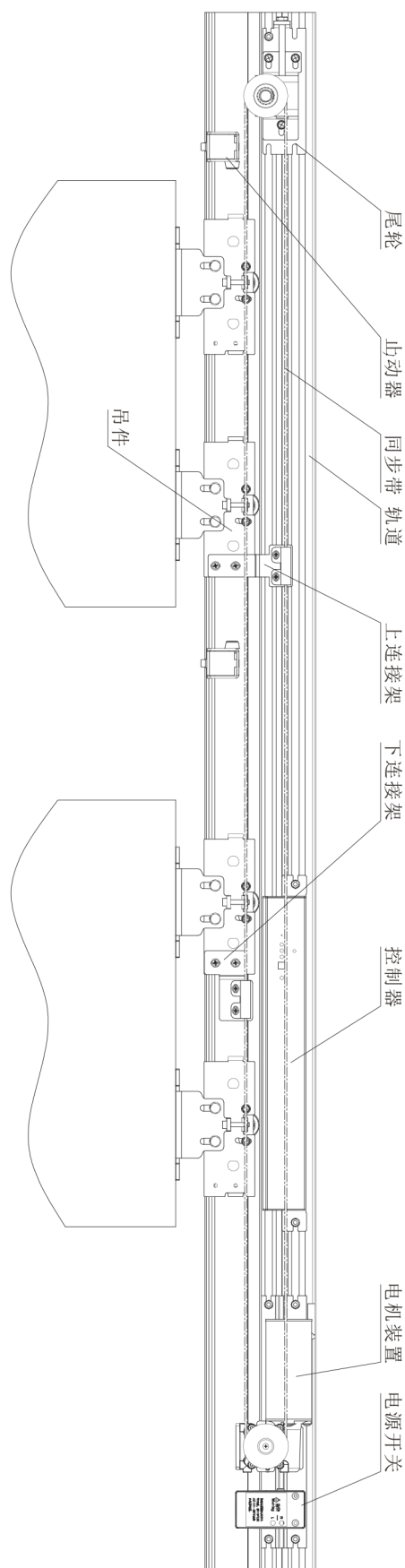
手册中出现的以下标志做为某些危险标志和重要注释标志。



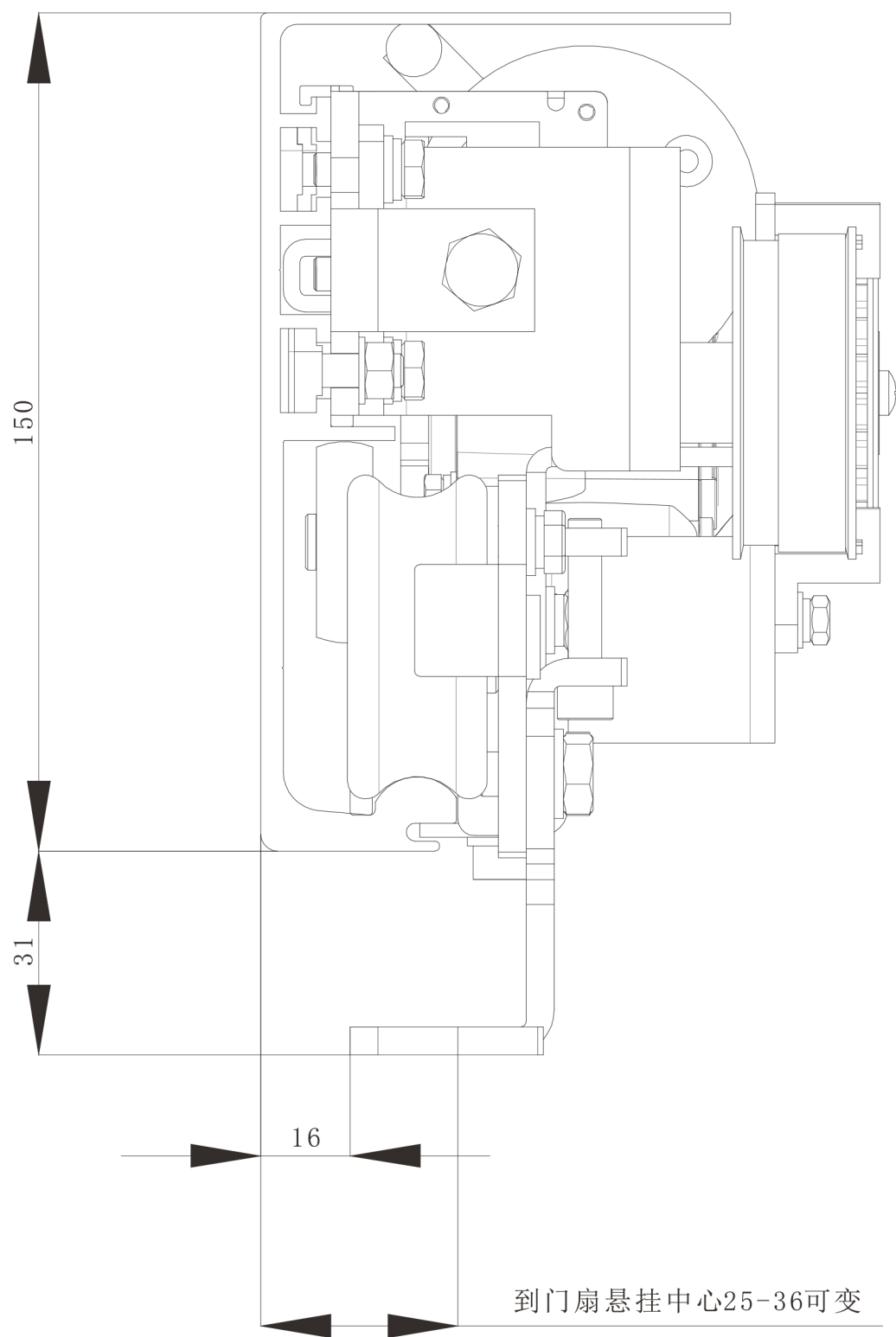
警告：
危及生命及人身安全



注意：
可能造成零件损害或功能失效



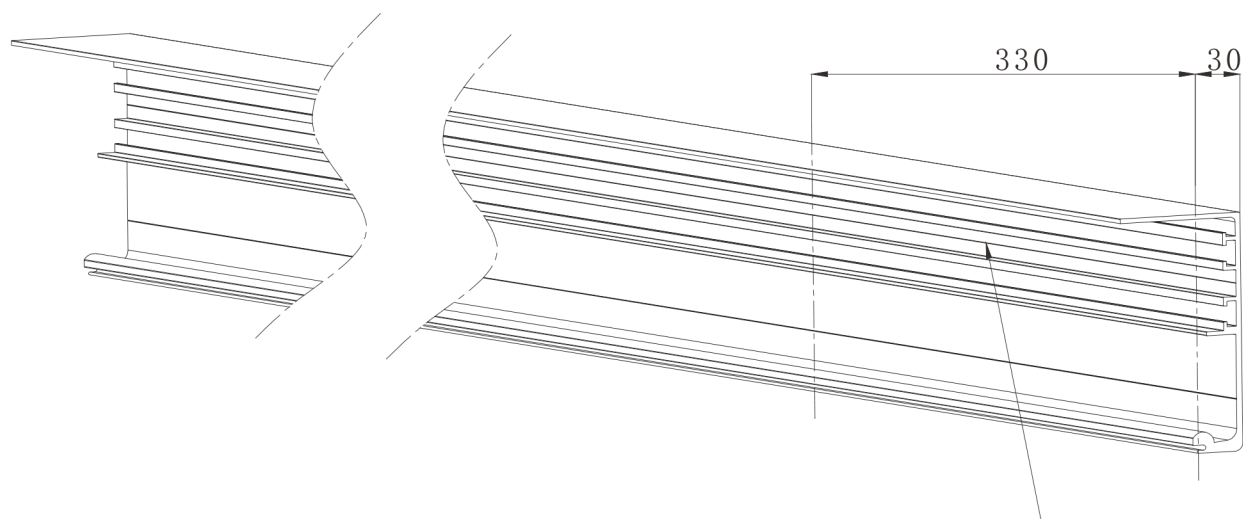
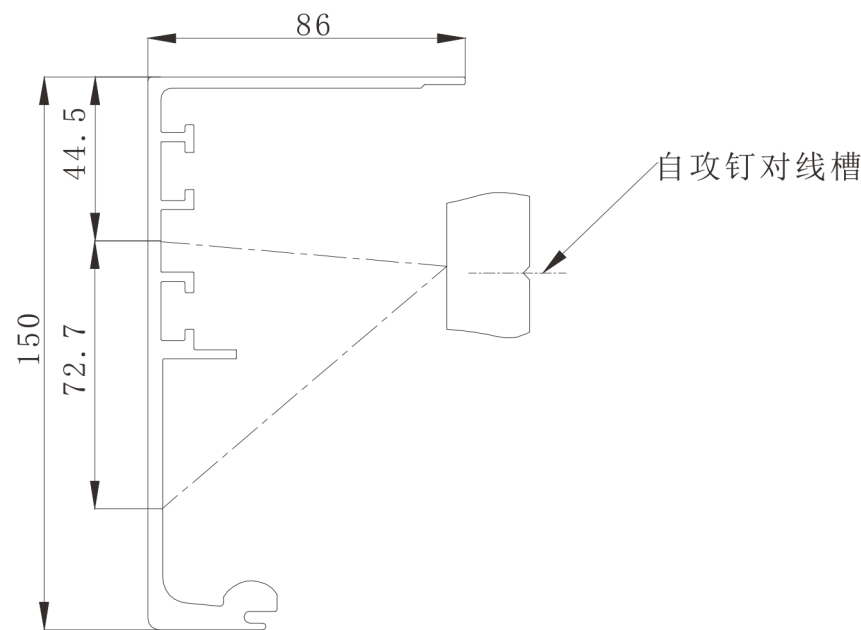
二 发动机箱/吊架截面图



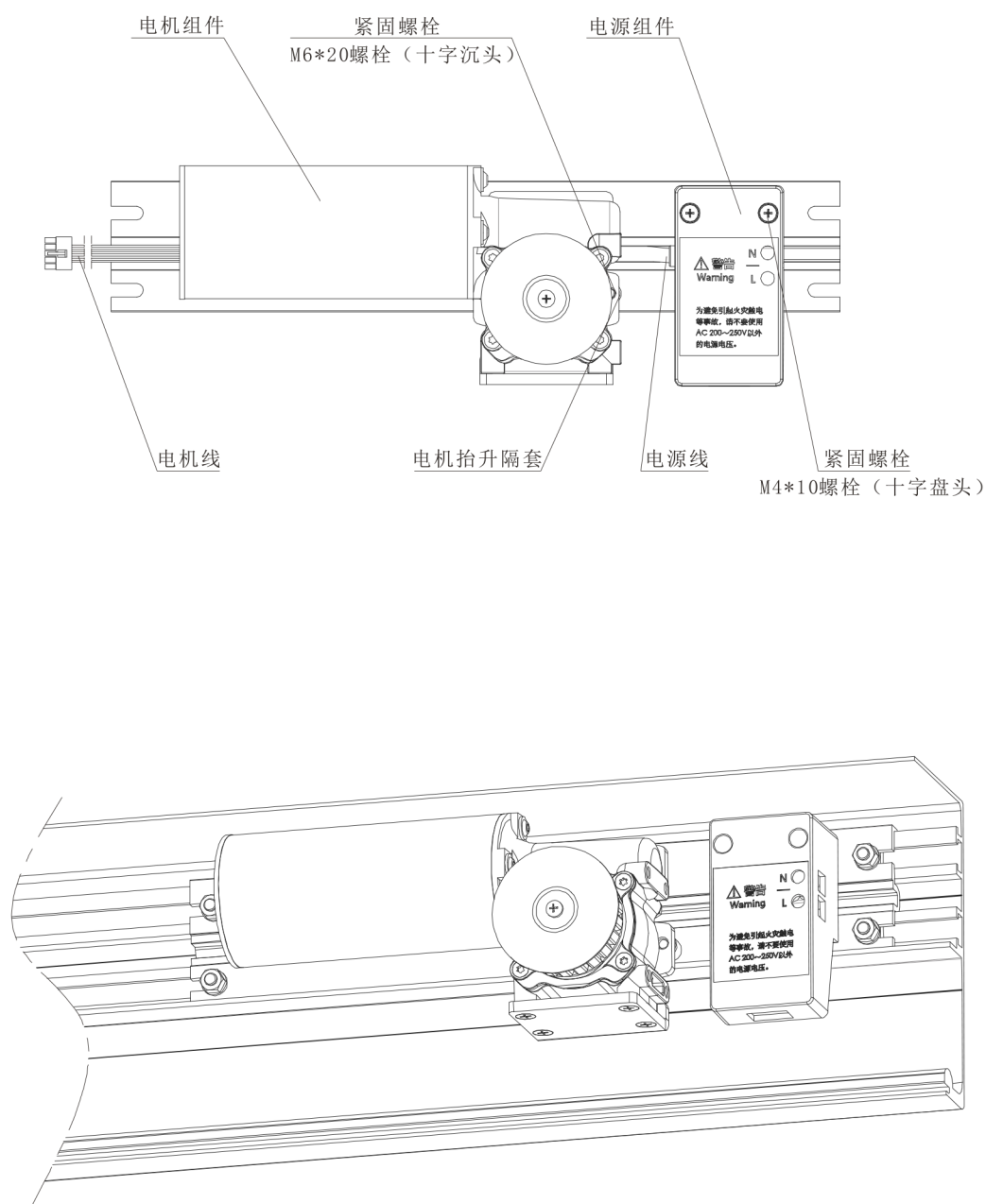
三 技术参数

规格	系列	
门体型式	单开式	双开式
门扇重量	最大300KG	最大2*250KG
净开宽度	DW=1000mm ~2800mm	DW=1800mm ~3800mm
安装方式	表面式安装	
电源电压	AC220V±10%, 50Hz-60Hz	
开门运行速度	200~460 mm/s	
关门运行速度	200~460 mm/s	
开门时间	1~9 s	
手动推力	<100 N	
整机消耗功率	<150 W	
工作环境温度	-20℃ - +50℃	

四 轨道安装

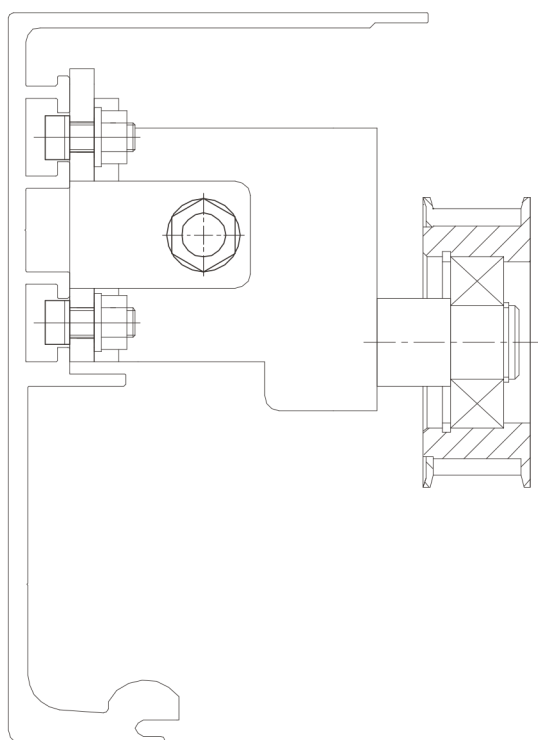


五 电机装置安装

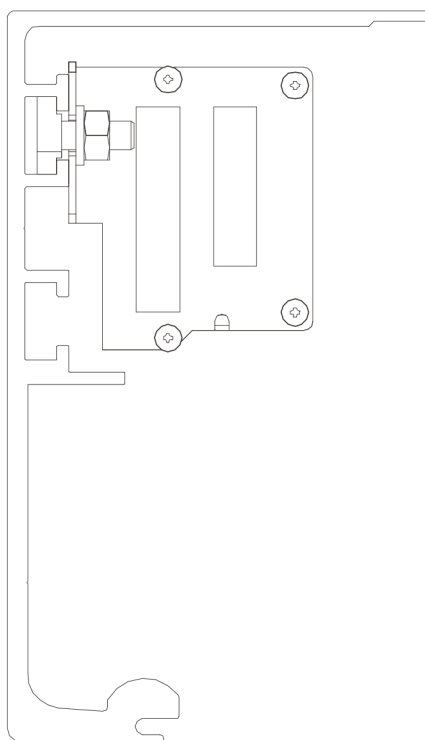


1. 将电机及电源组件装于安装板上 (安装时注意将电源线及电机电源线卡入安装板上的卡线槽内)。
2. 把电机安装板悬挂于轨道上, 注意避开安装轨道的自攻螺钉。
3. 用T型螺钉将电机驱动装置紧固安装。

六 控制器及尾轮安装

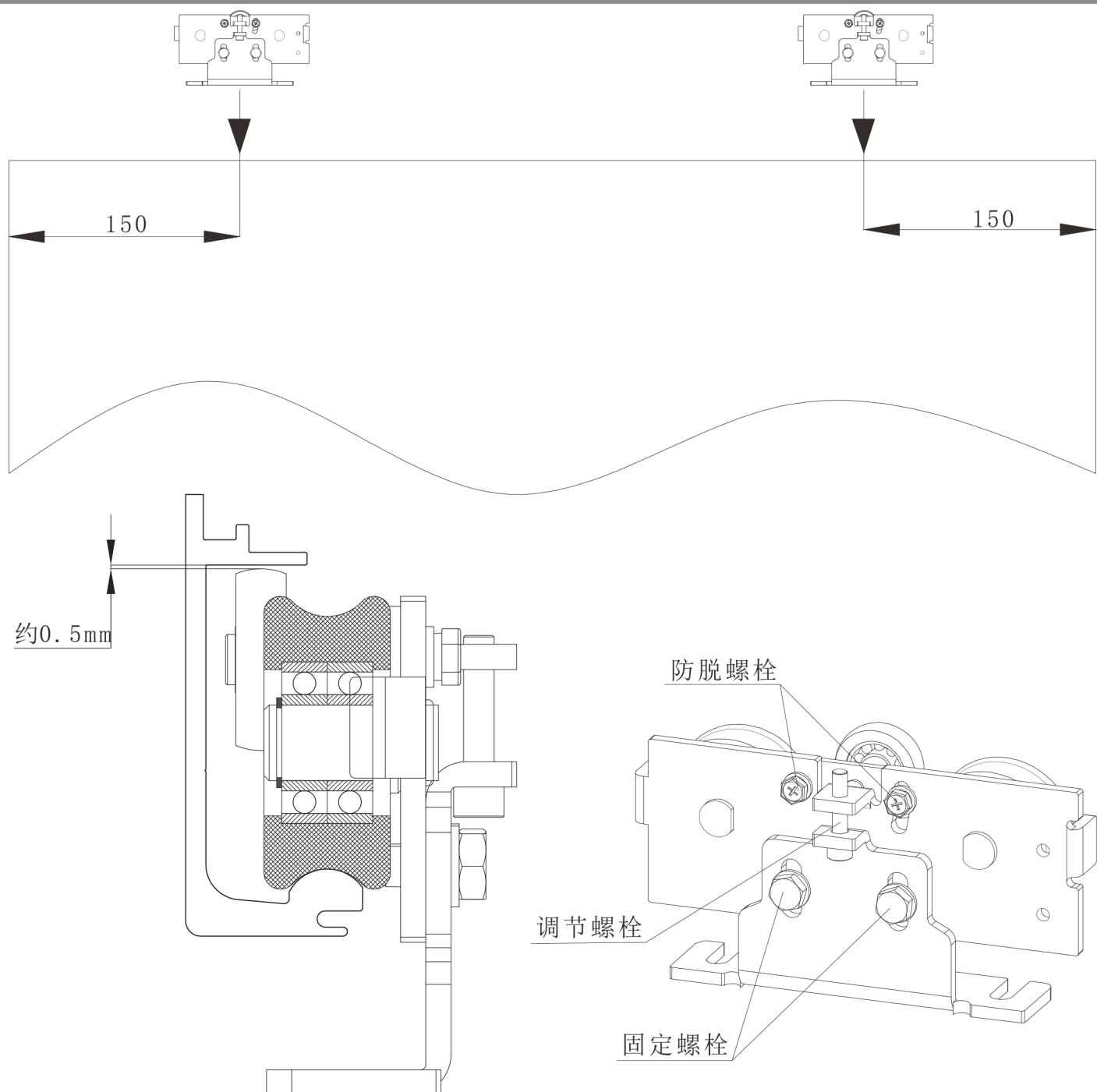


1. 将尾轮安装孔与轨道沟槽对齐，用T型螺栓轻轻的暂时固定，使之能稍微移动。



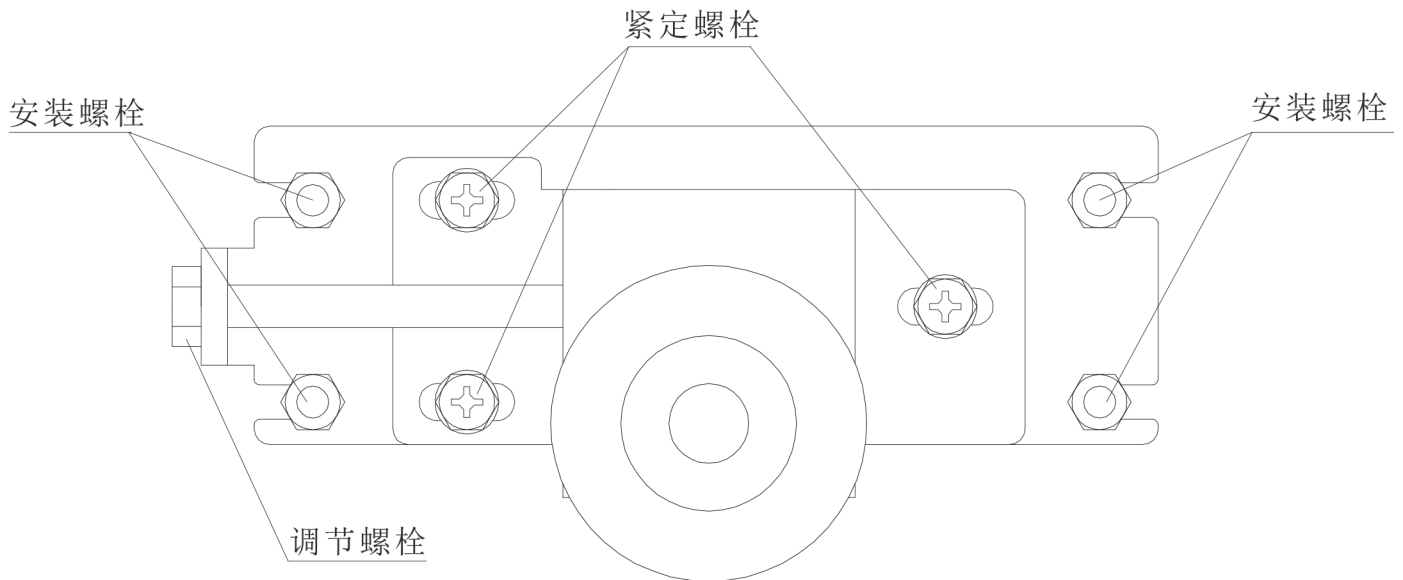
1. 将控制器装在与轨道对齐后用T型螺栓短暂固定。
2. 将控制器装置挪动至电机线端子头部可以进行连接的位置。
3. 拧紧安装螺栓。

七 吊件的安装

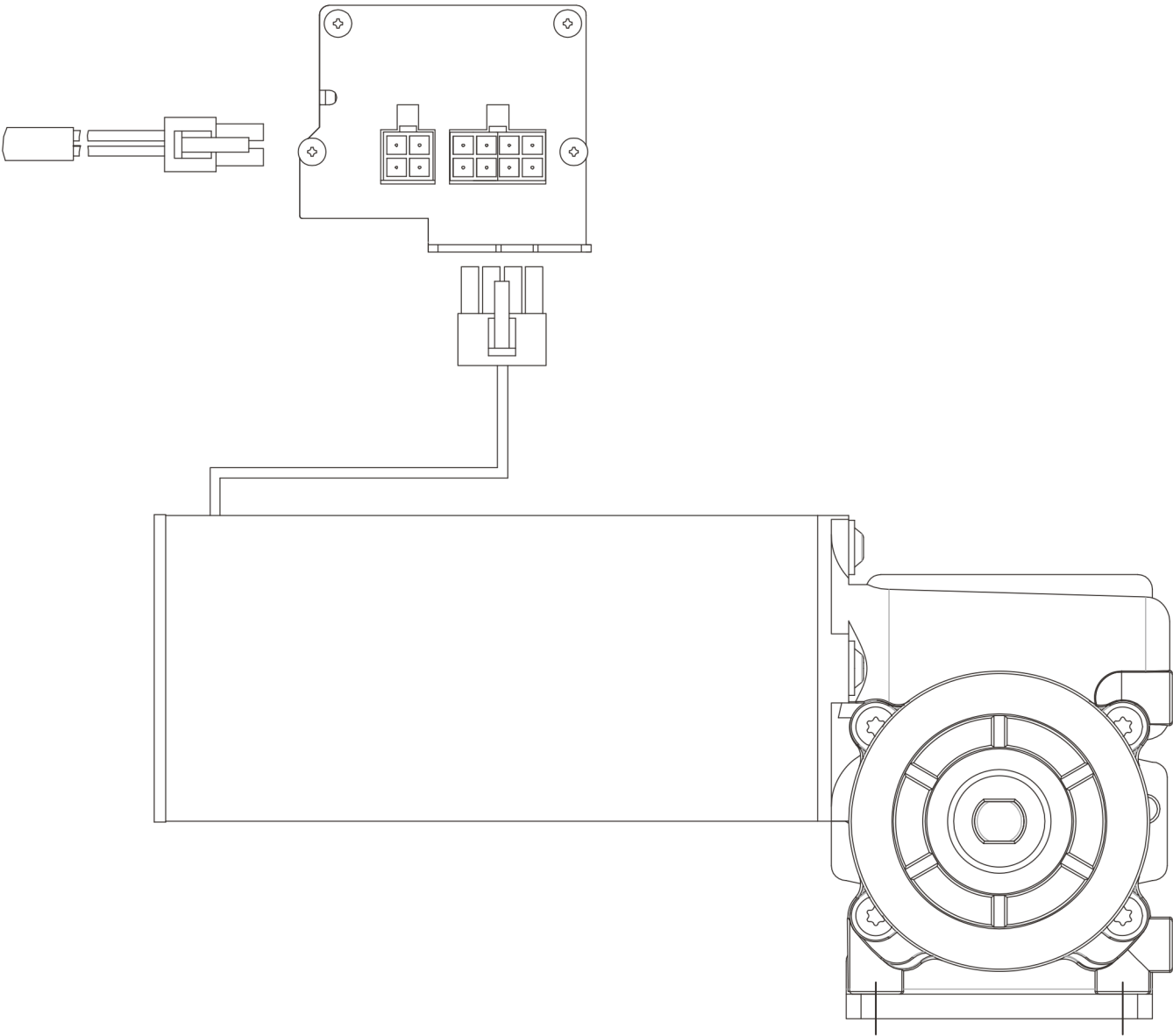


1. 将吊件与门体之间进行紧固安装。
2. 松开防脱螺母，让防脱装置处在最低位置。
3. 悬挂门体。
4. 轻轻松开固定螺母，旋拧调整悬挂高度调节螺栓。
5. 使门体平齐后旋紧吊架固定螺母。
6. 调整好防脱装置的位置并拧紧螺母。

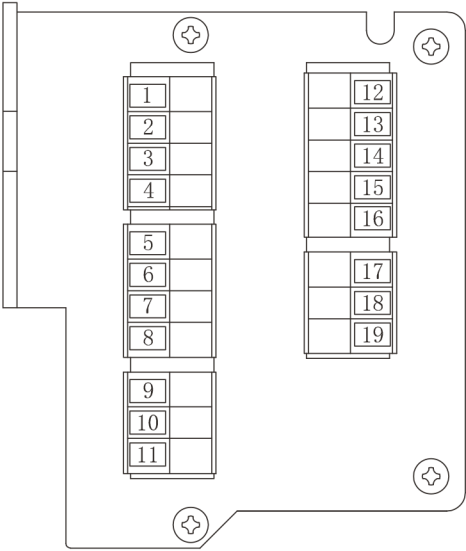
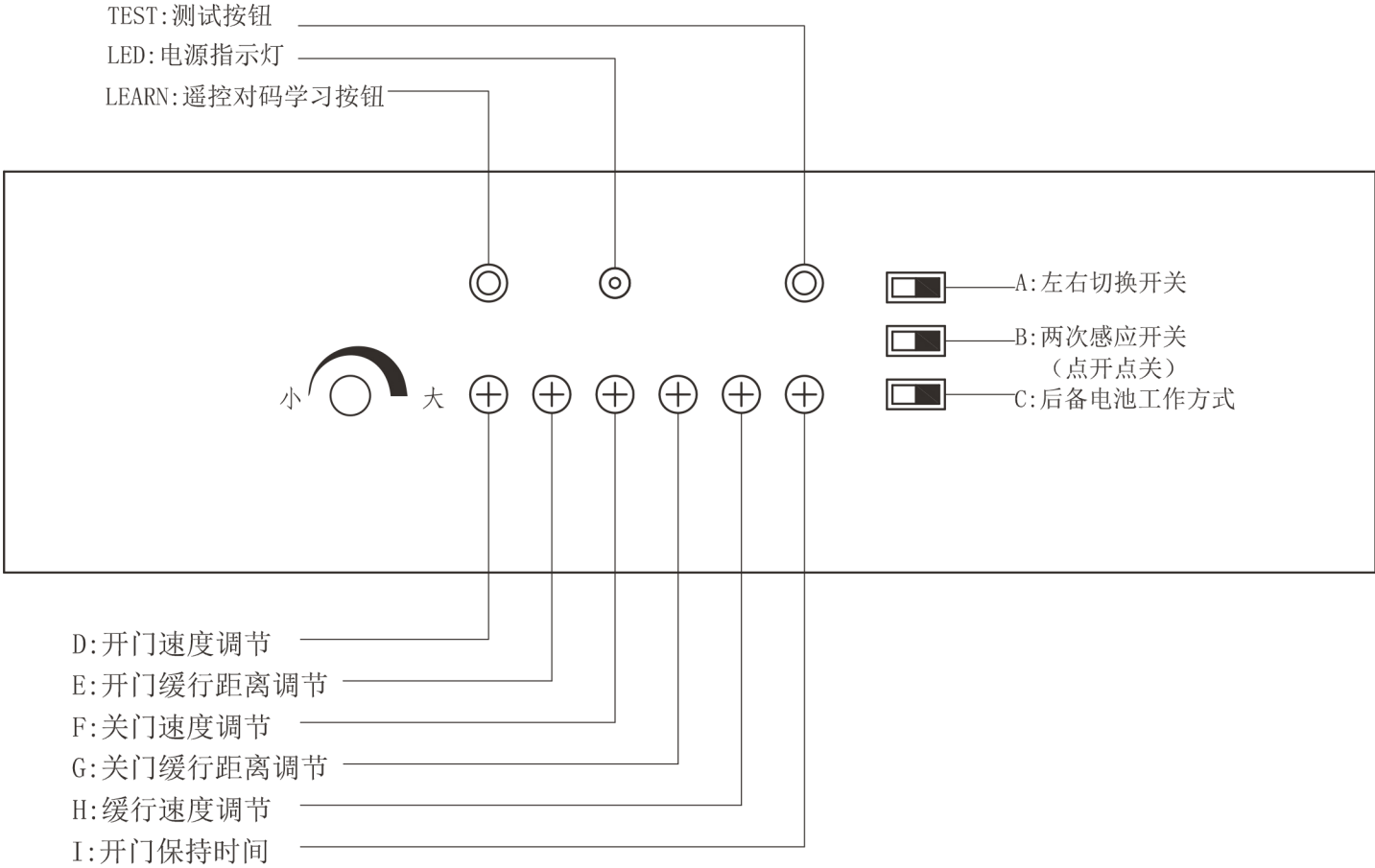
八 皮带张紧力的调节



1. 按照实际需要切割皮带长短，将皮带卡入两个皮带夹里，其中一个皮带夹将皮带两端连接起来成环形，安装在连接架上，将皮带套在主动轮和尾轮上。
2. 在安装螺栓处于松动的情况下，把尾轮部件往左侧用力拉，使皮带保持紧绷，紧固尾轮的安装螺栓。
3. 拧松三个紧定螺栓。
4. 用扳手沿顺时针方向转动调节螺栓，使调节板产生左移，皮带张力逐渐增大，
，
调整到适度张力。
5. 紧固三个紧定螺栓。
6. 最后将连接架与吊件进行组合安装。

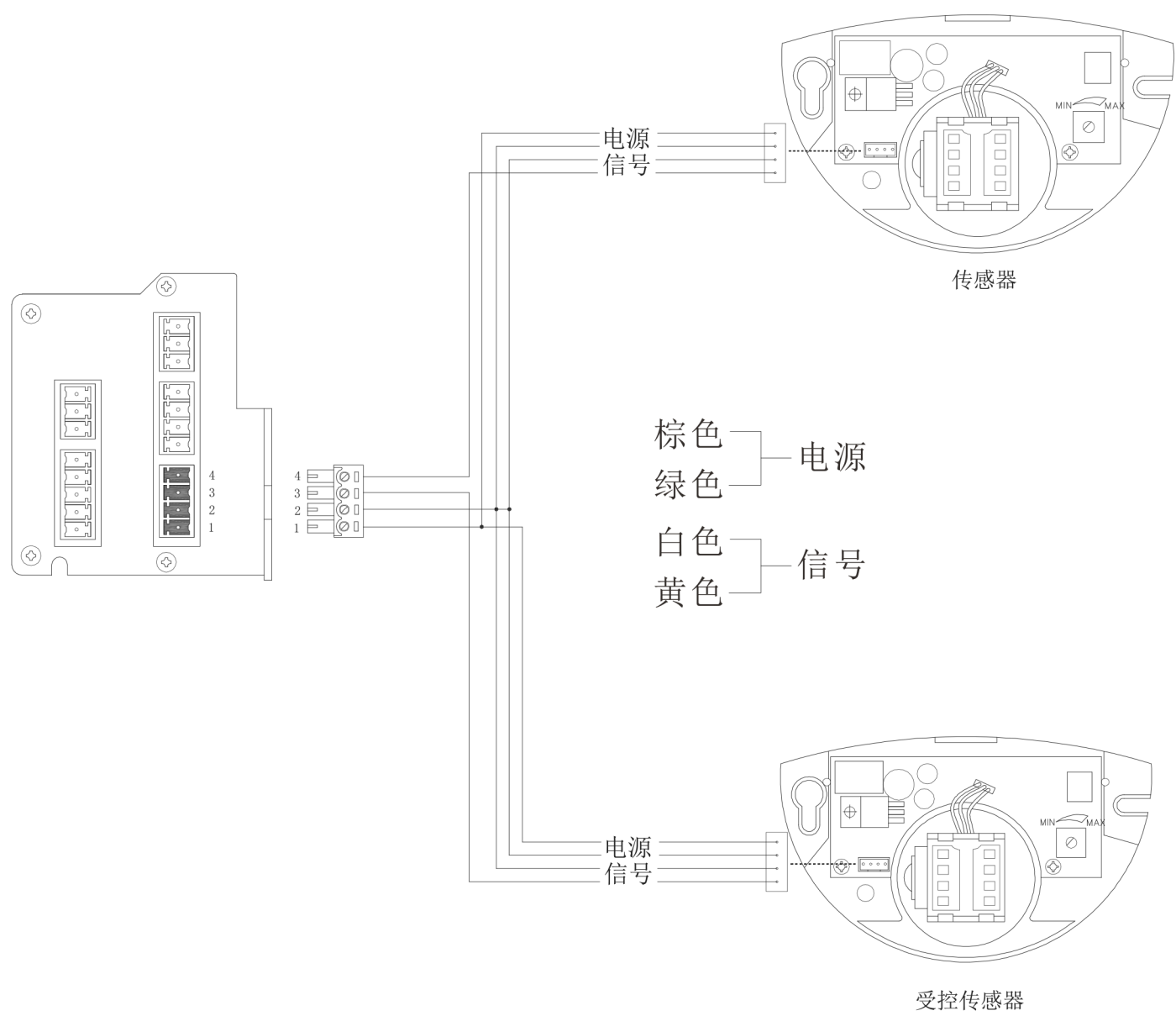


十 控制器接口说明



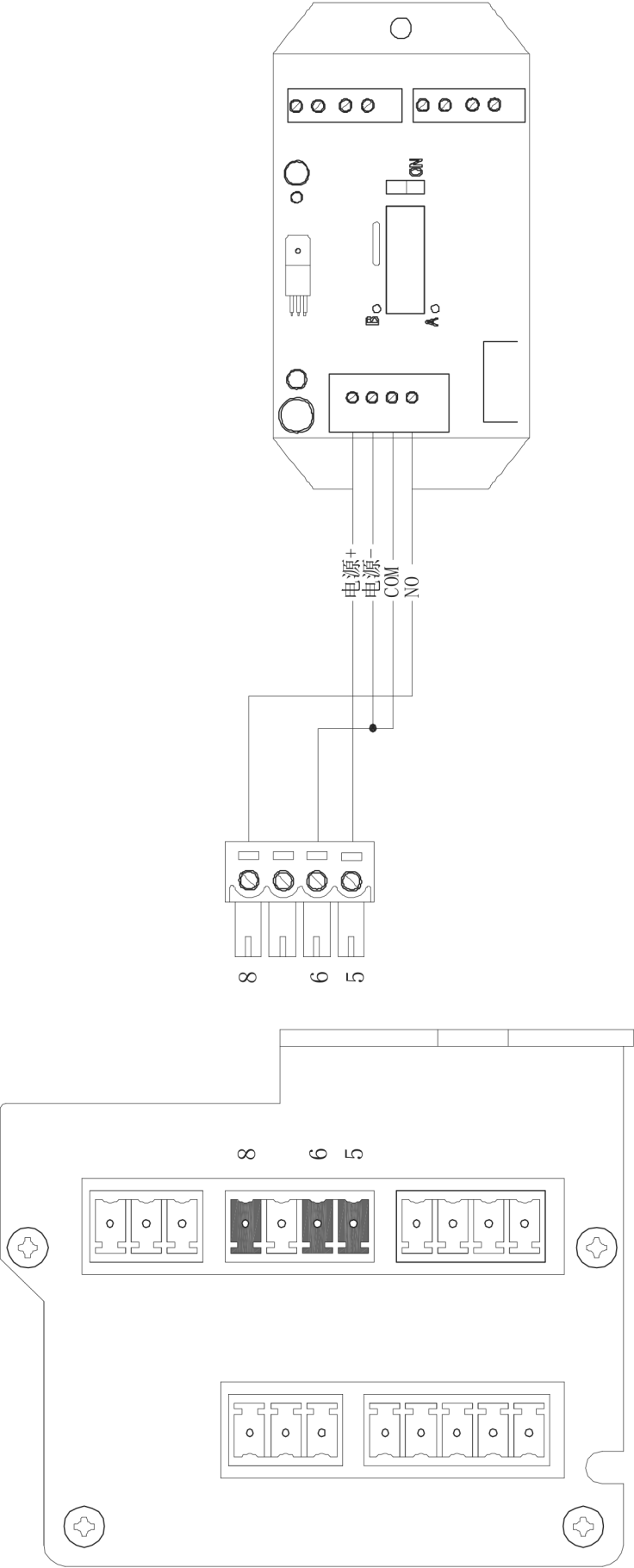
- 1、+24V输出
- 2、公共端
- 3、受控传感器信号输入
- 4、传感器信号输入
- 5、+12V输出
- 6、公共端
- 7、门禁信号输入
- 8、安全光线信号输入
- 9、锁控+12V输出
- 10、后备电池+24V输入
- 11、公共端
- 12、五档开关——公共端
- 13、五档开关——半开
- 14、五档开关——常闭
- 15、五档开关——常开
- 16、五档开关——单向
- 17、互锁输入
- 18、公共端
- 19、互锁输出

十一 传感器的连接



- 注意：
- 1. 不同型号传感器电源信号线颜色可能不同，请按传感器说明书连接。
 - 2. 当五档开关设置在单向档时，受控传感器信号失效。

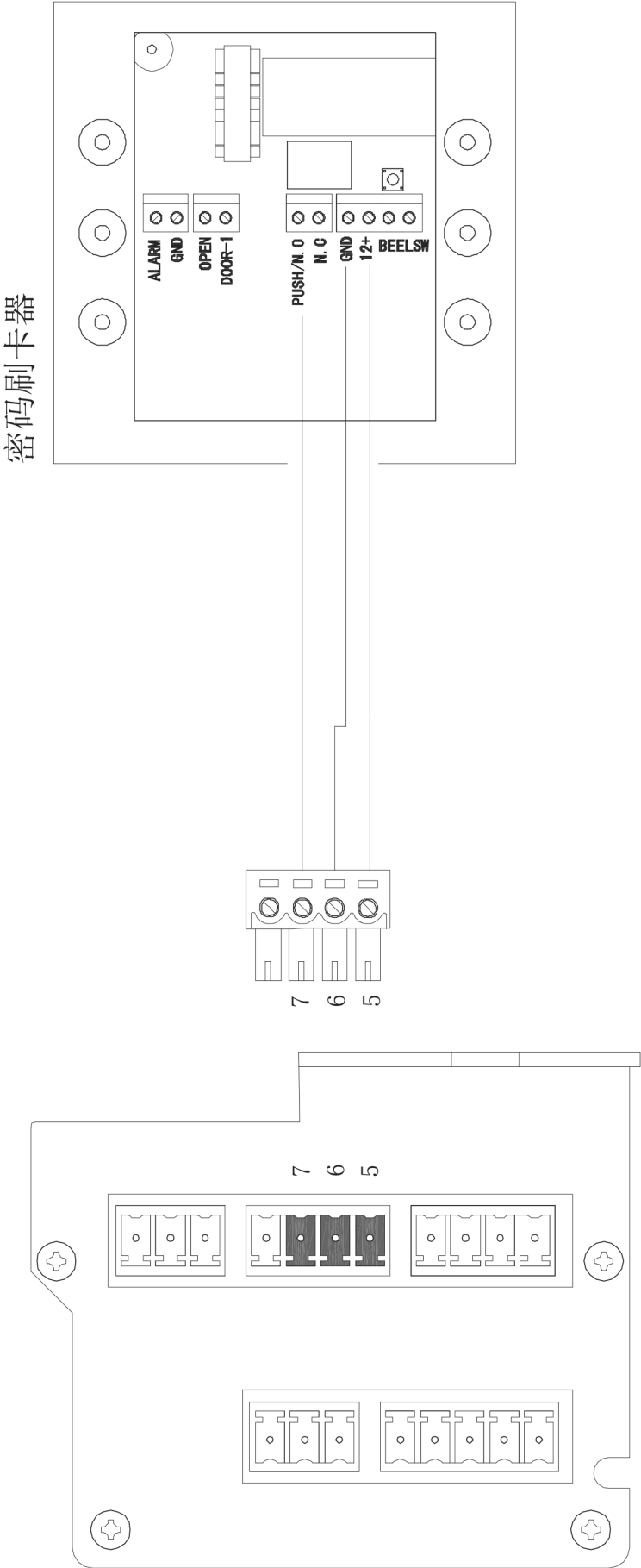
十二 安全光线的连接



注意:

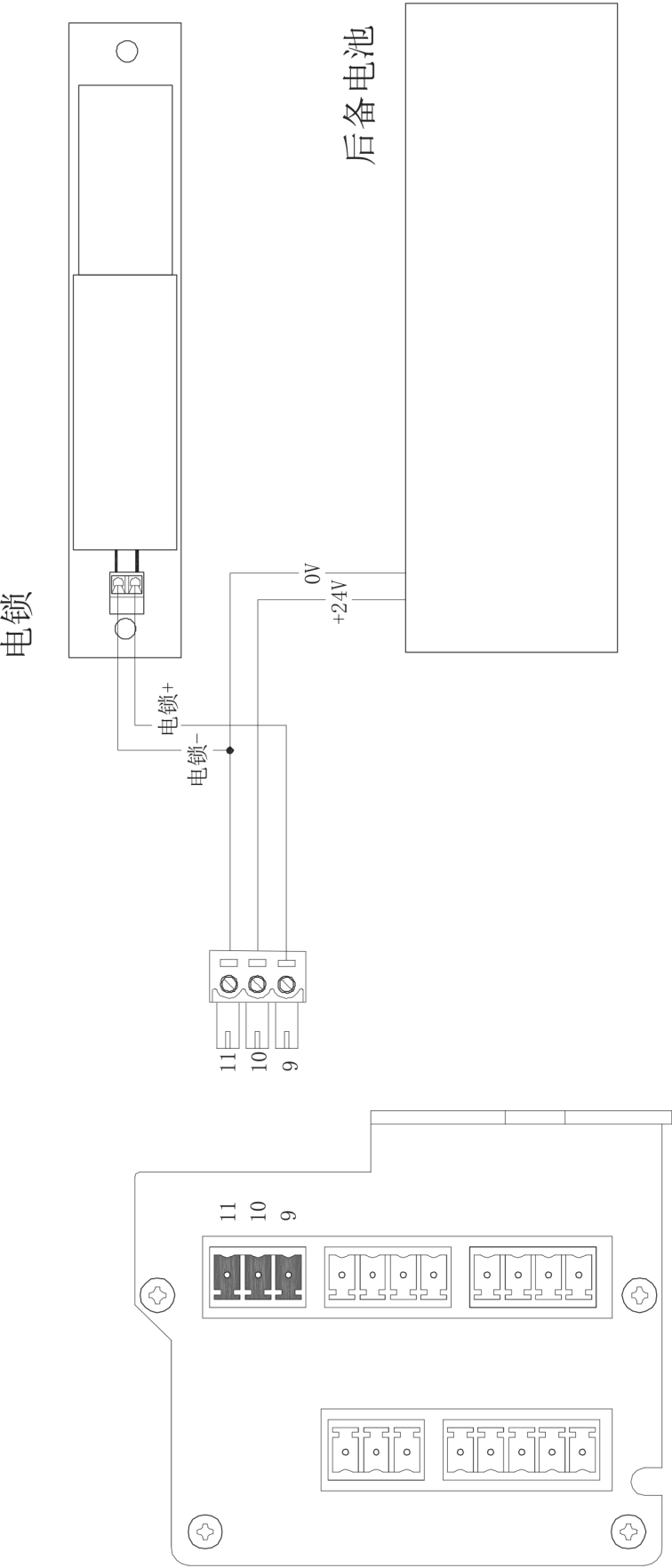
- 1. 不同型号的安全光线需要的电源可能不同，请根据安全光线的说明选择12V或者24V电源输出；
- 2. 请连接安全光线NO及COM信号输出口。

十三 密码刷卡器的连接



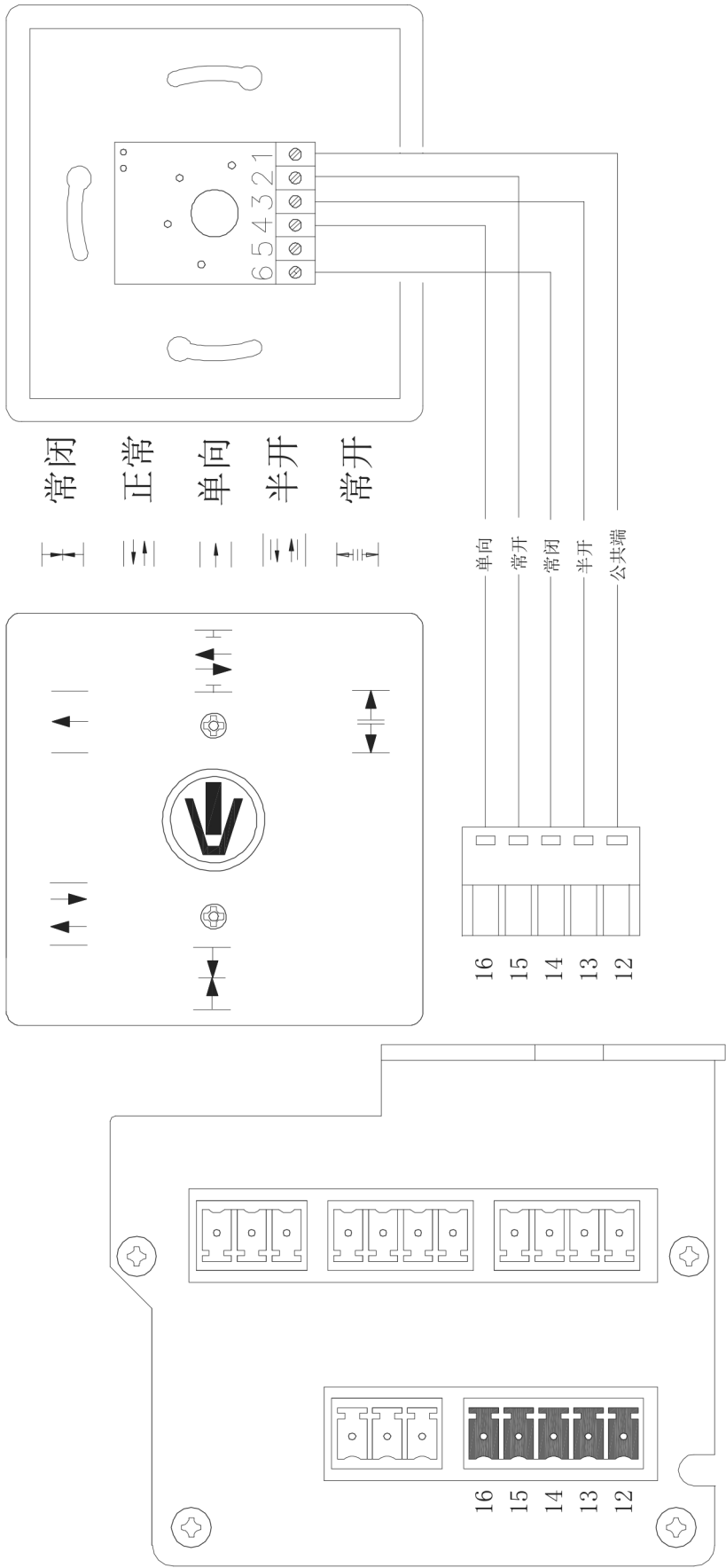
注意：
如果密码刷卡器的信号输出为COM与N₀，则COM与电源负极并联后接在控制器6号口，N₀接在控制器7号口。

十四 后备电池和电锁的连接



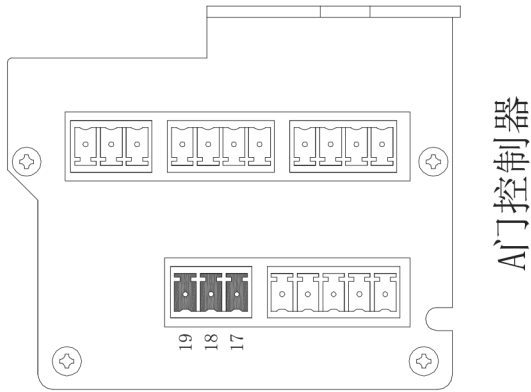
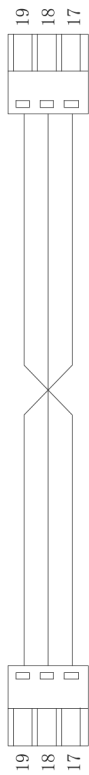
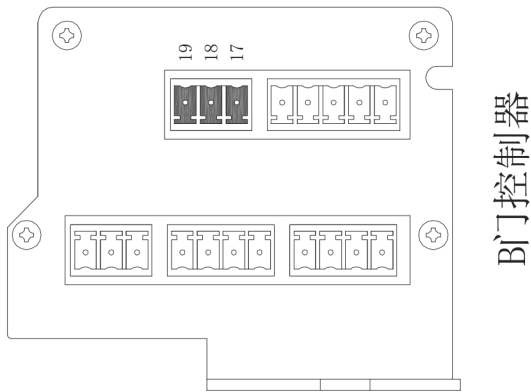
注意：电锁工作电流不应超过300mA。

十五 五档开关的连接



注意：应根据五档开关端口说明对应接线

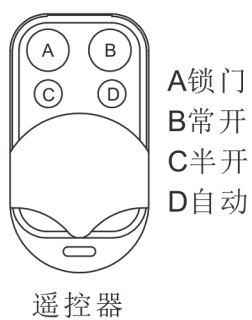
十六 双门互锁的连接



十七 遥控器(选配件)的安装

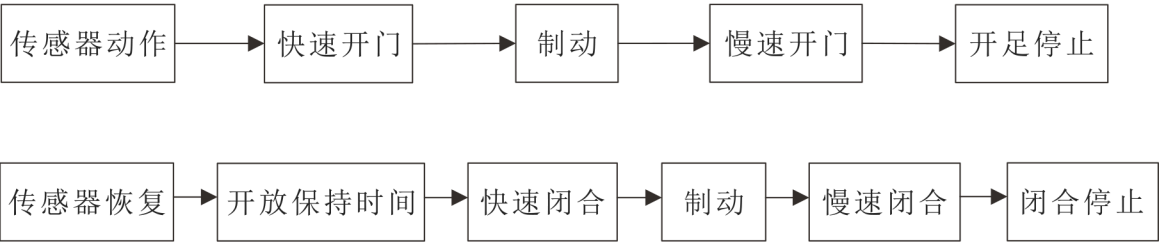
遥控器与控制器对码说明

1. 清空：长按“学习”按钮，直到听不到蜂鸣器声音，松开按钮。
2. 对码：按“学习”按钮，蜂鸣器鸣叫松开按钮，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。



十八 动作过程说明

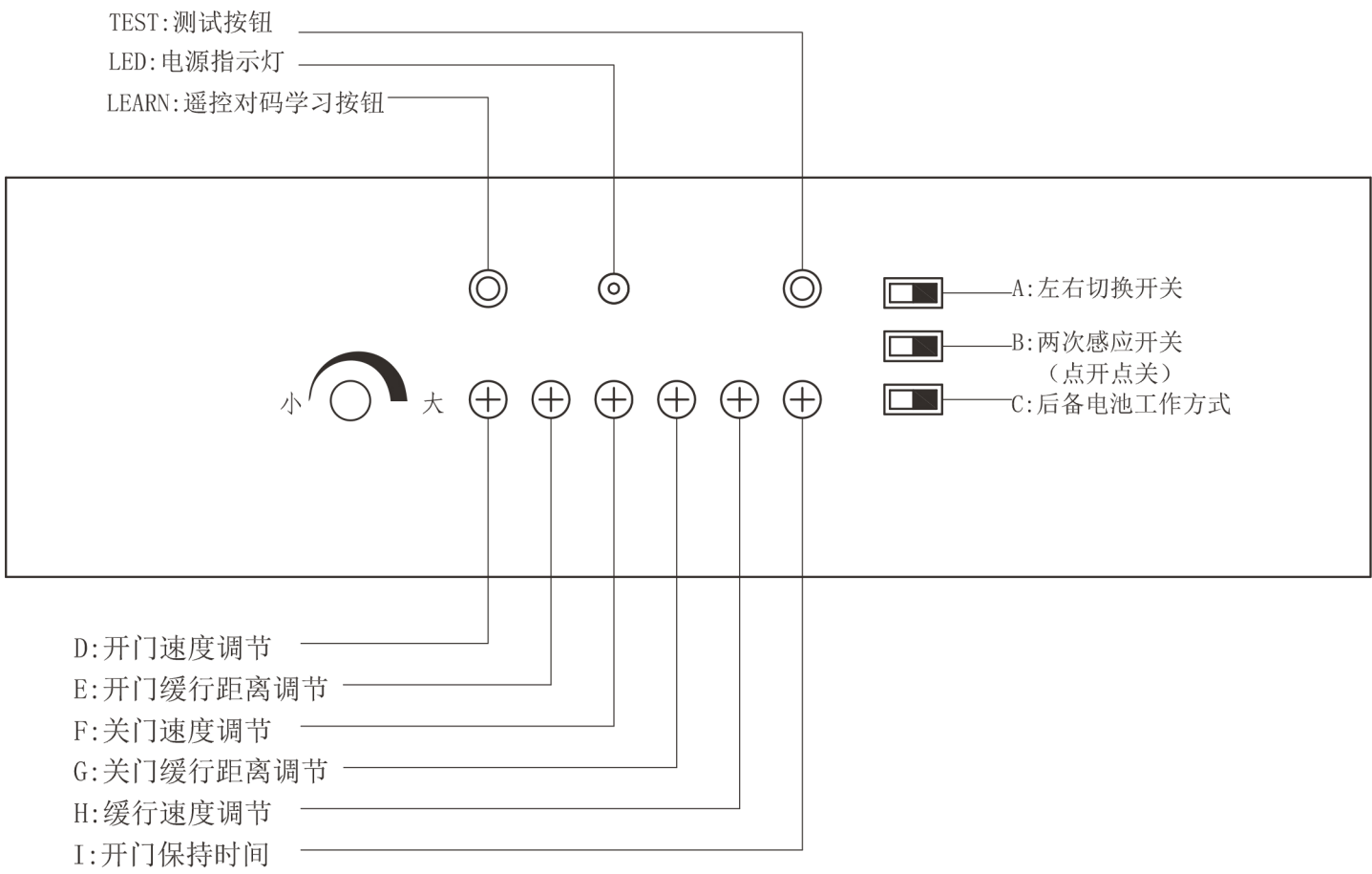
- 1. 接通电源、本系统从门的开门状态进行初始秩序，门朝关门方向低速运行，遇到关门止动器，门停止运行。
- 2. 正常运转时门扇按下图规律运行。



注意：当使用电子锁时，多功能控制器（选购件）可选择多种设定方式，根据不同需要选择出入方式

十九 开启和关闭的参数调整

1. 控制装置各部分的名称和功能



TEST:按一下完成一次开门动作，用于安装时调节各个参数。

LED:电源指示灯

LEARN:遥控器学习按钮

A:单开门：置左是左开方向，置右是右开方向。双开门：至右。

B:左置时：门打开后处常开状态，需再次给信号才会关门。右置时，自动关门。

C:在安装有后备电池的情况下，主电源断电时，开关左置时，门正常工作，开关右置时，门保持打开。

D:逆时针旋转减小开门速度，顺时针增大。

E:逆时针旋转减小开门缓行距离，顺时针增大。

F:逆时针旋转减小关门速度，顺时针增大。

G:逆时针旋转减小关门缓行距离，顺时针增大。

H:逆时针旋转减小缓行速度，顺时针增大。

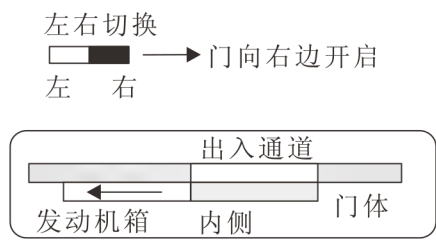
I:逆时针旋转减小开门延时，顺时针增大。

十九 开启和关闭的参数调整

2. 调节步骤

(调节步骤，用手开关门数次，确认门能够平滑顺畅地开启闭合。)

(1) A设定左右切换开关



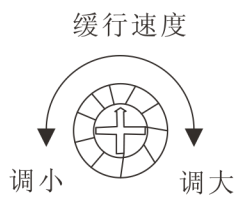
从内侧看，根据门的开启方向，设定左或右，为双开时，开关设定在右。

(2) B设定点开点关，根据用户需要将开关拨到左边选择点开开关，门打开后不会自动关闭，需要再次给与信号，门才会关闭。

(3) 将门推至关门位置，初步设定：

建议初始慢速、开门速度、关门速度均在中间位置，开门缓行距离、关门缓行距离偏大位置，否则可能会发生撞门现象。

(4) 接通电源，按下控制装置的测试按钮，门体慢速开门，遇止动器停止后关门，门行程扫描初始化。



按下控制装置的测试按钮，在开关门的同时，调节缓行速度。

注意：当使用电插锁时请解锁后用测试按钮。

注意：慢速调节应使门在开、关时均匀流畅，并且不过重为佳。

注意：第一次调试时建议开、关门慢速距离调在8-10cm。

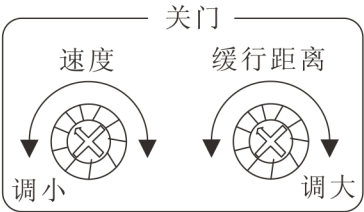
注意：每次断电时间应大于10秒。

(5) 门闭合时，根据需要调节关门速度，关门缓行距离。

注意：当使用电插锁时，请解锁后使用测试按钮。

注意：请在确认门的周围没有行人后，进行调节，否则容易受伤。

十九 开启和关闭的参数调整



1. 调节关门缓行距离，将其设定为10cm左右。

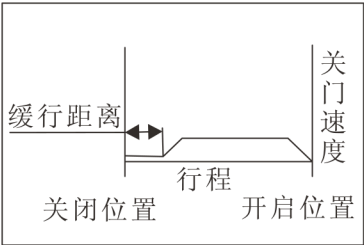
注意：慢慢进行调节，如大幅度旋转旋钮，会造成人员或门体的损伤。

2. 调节关门速度。

3. 调节门体的关门速度后，如有必要再调节关门缓行距离。

注意：请慢慢进行调节，如大幅度旋转旋钮，会造成人员或门体的损伤。

注意：关门缓冲距离务必设定为5cm以上，否则会造成人员或门体损伤。



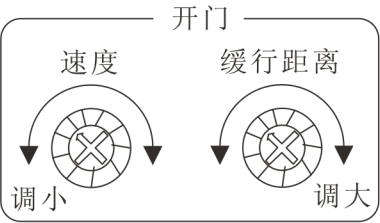
(6) 按测试按钮，调节开门速度和开门缓行距离。

按下控制装置的测试按钮，开门时，根据需要调节开门速度，开门缓行距离。

注意：当使用电子锁时，请解锁后使用测试按钮。

注意：请在确认门的周围没有行人后，进行调节，否则容易受伤。

注意：开门缓行距离务必设定为5cm以上，否则会造成人员受伤或门体破损。



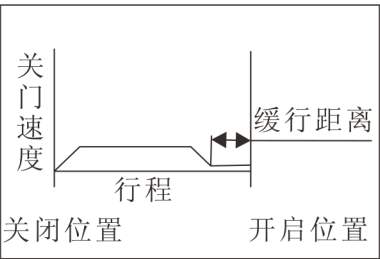
1. 调节开门缓行距离，将其设定为10cm。

注意：调节务必请慢慢进行，如大幅度旋转旋钮，会造成人员或门体损伤。

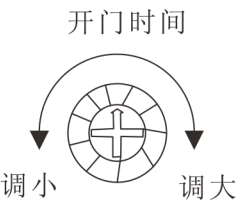
2. 调节开门速度。

3. 确认门体的开门速度后，如有必要再调节开门缓行距离。

注意：勿在门开关过程中进行调节，请慢慢进行调节，如有大幅度旋转旋钮，会造成人员或门体的伤害。



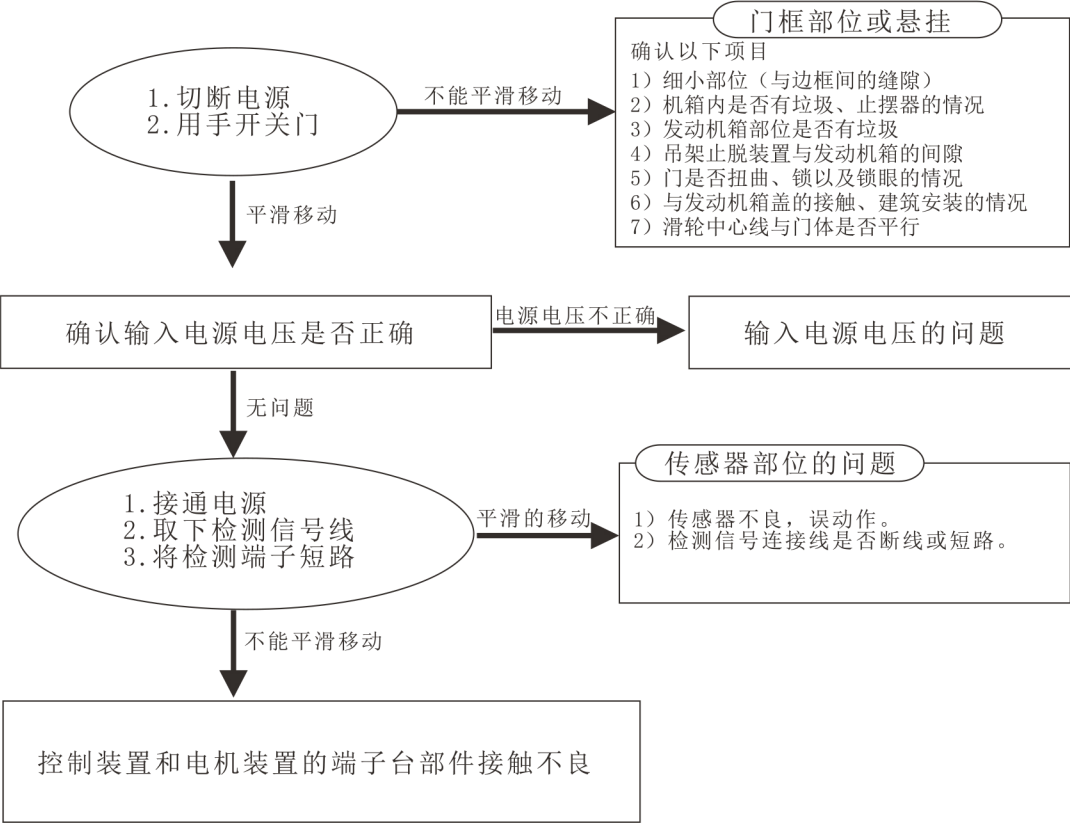
(7) 调节门开放时间



按下控制装置的测试按钮，在开关门的同时，调节门开放时间。

注意：当使用电插锁时请解锁后用测试按钮。

二十 故障排除



故障情况	原因	确认事项	处理
门开关时不流畅	● 开启或关闭速度设定太慢	确认开闭的速度快慢	调整快慢
	● 缓行距离设定值太大，直观感觉不流畅	缓行距离的大小	调整大小
	● 关门时有人碰到门扇、造成异常模式		通过人的出入等使传感器工作，让门暂时关闭
	● 行走阻力太大	切断电源、用手开门 1) 确认发动机箱内有无垃圾 2) 确认是否由于止摆器的破损或松动使其接触到导道和锁眼 3) 确认是否有障碍物	清除垃圾 将锁固定好 正确安装止摆器 清除障碍物
门扇过紧	● 缓行速度过快		设定慢速
	● 缓行速度太小		增加缓行速度

二十 故障排除

故障状态	原因	确认事项	处理
门不操作	● 电源未接通 ● 门被锁 ● 导轨内有垃圾 ● 电气连接接触不良 ● 双门互锁方式 ● 阻力过大、自动门处于保护状态 ● 控制器缓行速度设定值太低	查看断路器、电机装置的电源开关 确认门是否被锁上 关电源确认门是否平滑移动 连接器出现问题	接通电源 打开门锁 清楚垃圾 检查连接器，使其接触良好 等待另一门扇关闭 断电后检查门阻力 顺时针方向缓慢旋转旋钮，幅度太大容易发生撞门现象
门无法开全	● 处于半开模式	确认全半开切换开关	切换到全开模式
门不关闭	● 传感器持续工作 ● 辅助光线感应器持续工作 ● 检测信号线短路	检测范围内有引起误动作物品 检测范围内无引起误动作物品 确认受光器是否有脏物 光轴是否偏离 确认拆下从端子台过来的控制信号线后门扇是否关闭	清除造成误动作的物品 更换传感器 清除受光器内的脏物 调整光轴 调换信号线
门会自动开关	● 传感器误动作 - 检测区内是否有移动物体 - 门附近有发出强烈电波 - 与其它传感器的检测区重叠 - 检测区内有日光灯 - 传感器不良	检查 检查 检查 检查 传感器有反跳现象	把移动物体从检测区移开 把发出强烈电波的机械移开 转换防干扰开关 把日光灯从检测区内移开 更换传感器
门相撞厉害	● 有明显减速，但撞力过大 ● 皮带过松 ● 开门无减速 ● 关门无减速		逆时针方向缓慢旋转旋钮（H） 调节皮带张紧力 顺时针方向选择开门缓行距离（E） 顺时针方向旋转关门缓行距离（G）

