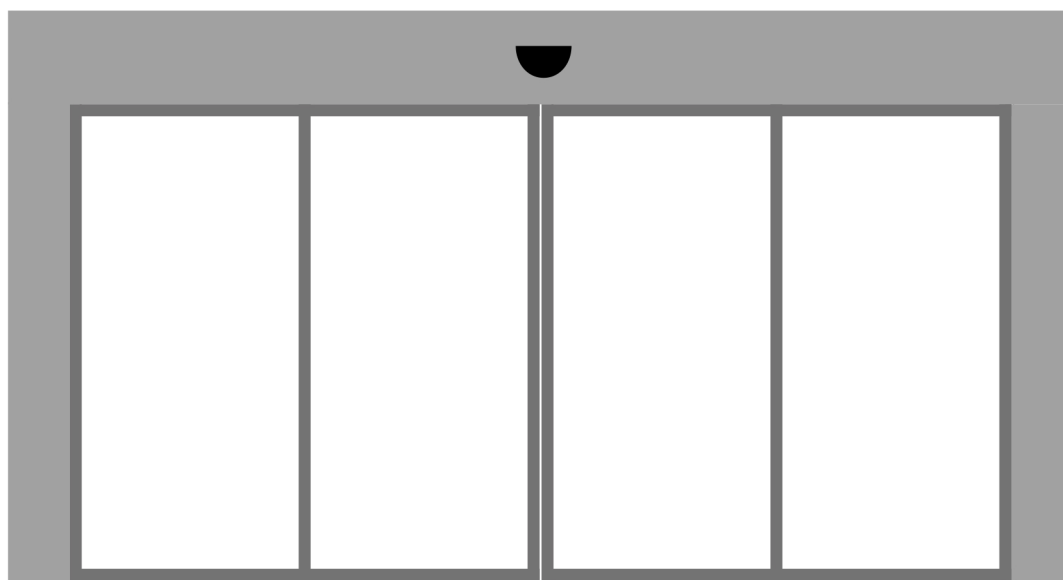


# 施工说明书

МВЕН250S自动重型门

- 自动重型门的施工请委托指定的代理商或专业施工单位。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，请务必保管好本说明书。



---

---

---

# 目 录

|                           |     |
|---------------------------|-----|
| 1、特点及技术指标                 | P01 |
| 2、导轨断面图                   | P02 |
| 3、装箱零件表                   | P03 |
| 4、部件位置图                   | P04 |
| 5、安装流程图                   | P05 |
| 6、部件安装                    | P06 |
| 7、门扇的悬吊                   | P07 |
| 8、门扇的调整                   | P08 |
| 9、皮带的安装                   | P09 |
| 10、皮带张紧力的调整               | P11 |
| 11、电气连接                   | P12 |
| 12、控制器与接线端子的介绍            | P13 |
| 13、传感器的连接/门禁刷卡器（选配件）的连接   | P14 |
| 14、双门互锁连接/安全光线（选配件）的连接    | P15 |
| 15、后备电源与电锁（选配件）的连接/遥控器的说明 | P16 |
| 16、五档开关的接线端口介绍            | P17 |
| 17、动作过程说明/开启和关闭参数的调整      | P18 |
| 18、故障排除                   | P20 |
| 19、故障排除(续)                | P21 |

## 产品特点

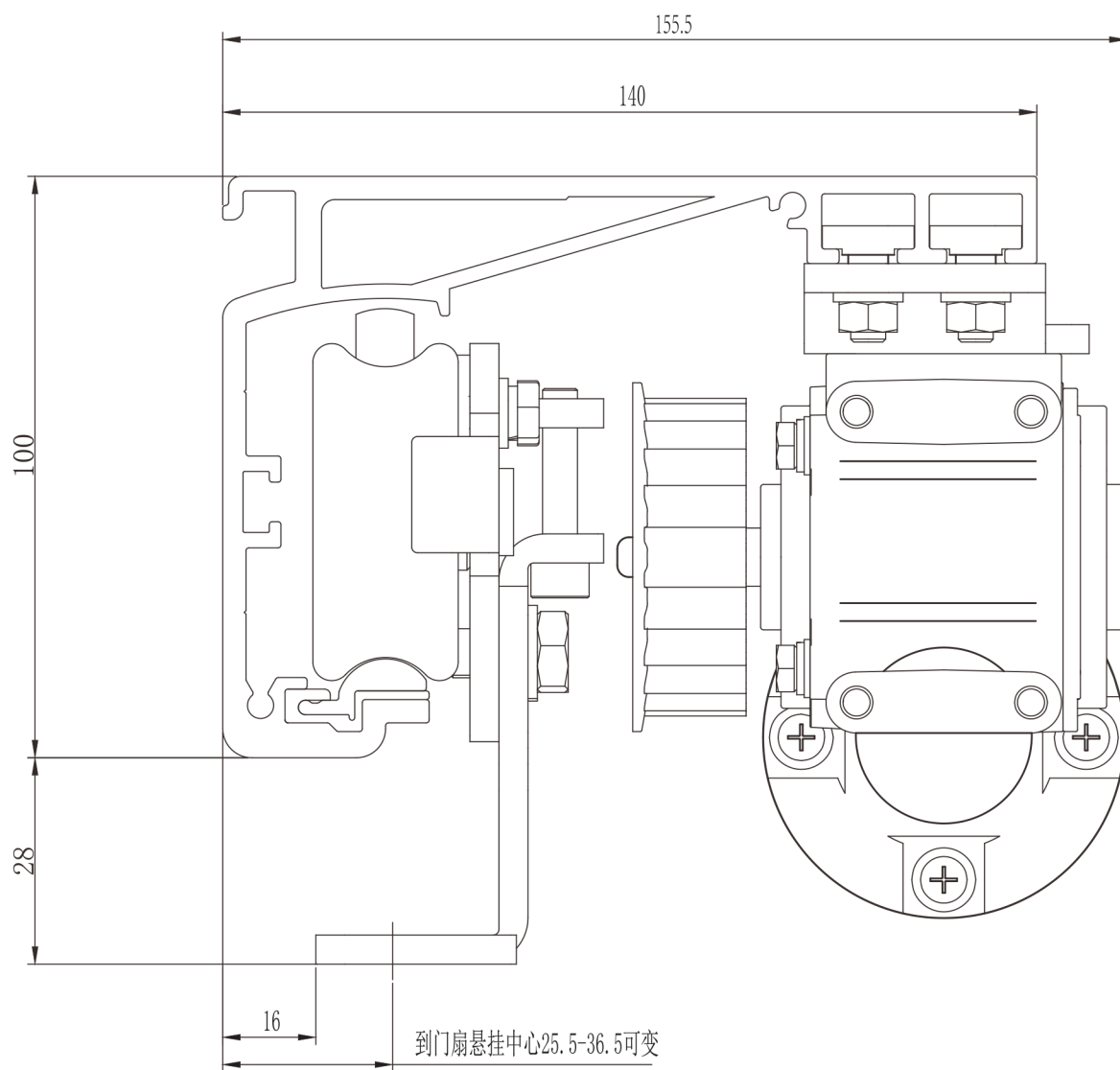
### ◎ 微计算机智能控制和先进的机械制造

- 智能化控制系统，各类参数可按选择的控制器手动或遥控灵活调节，
- 各项功能可按选择的控制器手动或遥控设置。
- 遥控型对各项功能设置均有停电记忆功能。
- 低噪音动力装置,电机,蜗轮蜗杆与减速器一体化合成。
- 电锁功能，安全可靠。
- 先进的无刷电机,效率高,力矩大,寿命长。
- 可选择后备电源，当停电时,可使门保持开启或关闭状态。
- 辅助传感器端子：所接传感器在门体完全关闭后自动失效。
- 紧闭力：在门体完全关闭后，保持紧闭状态。
- 安装简单,方便。

## 技术指标

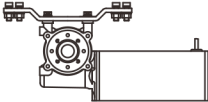
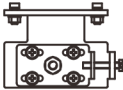
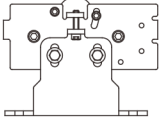
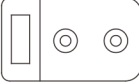
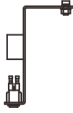
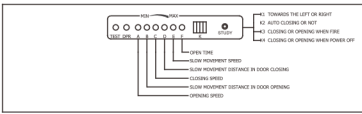
| 门体型式   | 单开型                | 对开型            |
|--------|--------------------|----------------|
| 门扇重量   | 300kg              | 2×250kg        |
| 净开宽度   | DW=1000mm-2800mm   | DW=1800-3800mm |
| 紧闭力F   | >100N              |                |
| 电源电压   | AC220V±10%，50-60Hz |                |
| 开门运行速度 | 200-460mm/s(可调)    |                |
| 关门运行速度 | 200-460mm/s(可调)    |                |
| 开放时间   | 1-9s(可调)           |                |
| 手动推力   | <100N              |                |
| 整机消耗功率 | <100W              |                |
| 工作环境温度 | -20℃~+50℃          |                |

## 导轨断面图

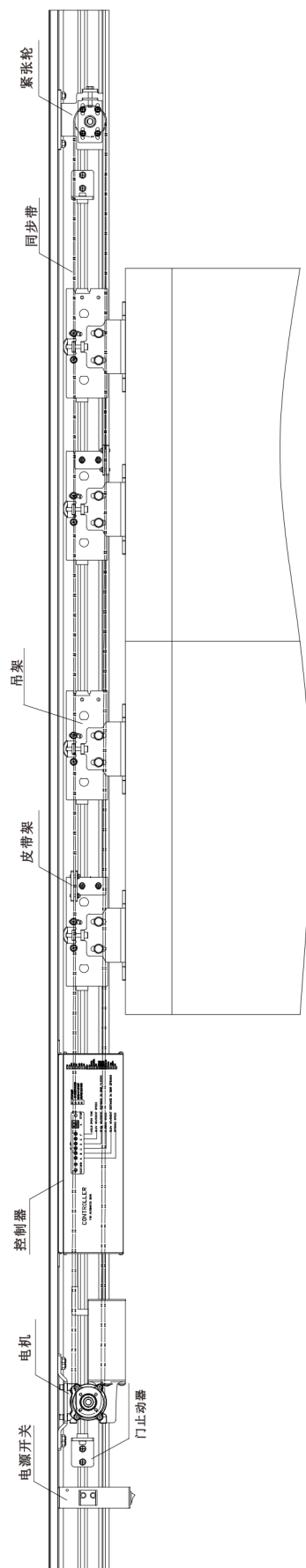




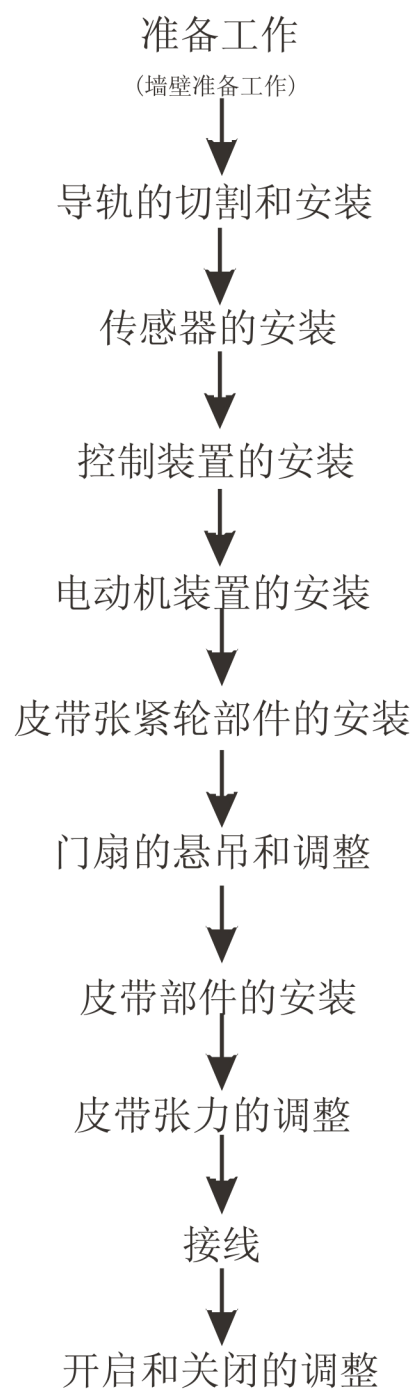
# 装箱零件表

| 品 名     | 示意图                                                                                                                                                                                             | 数 量    |     |
|---------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------|-----|
|         |                                                                                                                                                                                                 | 单开型    | 对开型 |
| 电动机装置   |                                                                                                                | 1      | 1   |
| 皮带张紧轮部件 |                                                                                                                | 1      | 1   |
| 吊架部件    |                                                                                                                | 2      | 4   |
| 皮带架     | <div>左</div>  <div>右</div>  | 左<br>1 | 1   |
|         |                                                                                                                                                                                                 | 右<br>1 |     |
| 皮带      |                                                                                                              | 1      | 1   |
| 门止动器    |                                                                                                              | 2      | 2   |
| 电源开关部件  |                                                                                                              | 1      | 1   |
| 控制装置    |                                                                                                              | 1      | 1   |
| 卡线槽     |                                                                                                              | 4      | 4   |

## 部件位置图



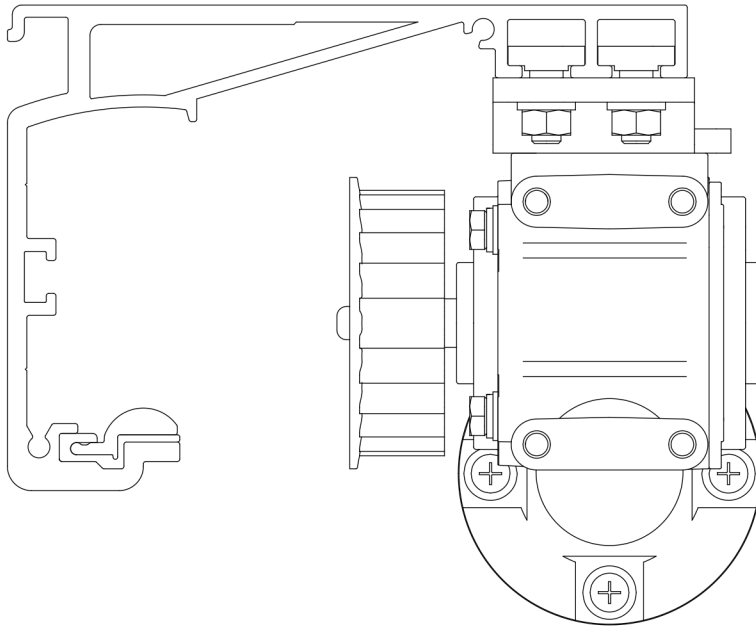
## 安装流程图



## 各部件的安装

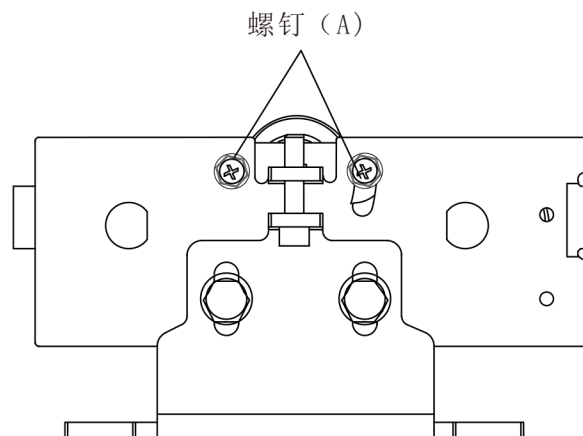
- ◎ 安装电动机装置、控制器装置、张紧轮部件时,用固定架把它们装在导轨上部方槽面上的各个位置上。

- (1) 把固定架上的螺母拧松,将特制螺栓头部卡入导轨上部的方槽内;
- (2) 找定位置后,把特制螺栓旋转90° 定位,再分别拧紧螺母固定。



- ◎ 安装吊架部件时,应确认吊架的圆弧导轮正好在导轨的弧形轨道上。

- (1) 拧松螺钉(A),将压轮板从吊架上调至最低位置;
- (2) 把吊架分别吊挂在导轨上;
- (3) 调整压轮板位置,使压轮与导轨上部的方槽下平面间隙为0.5,拧紧螺钉(A)。

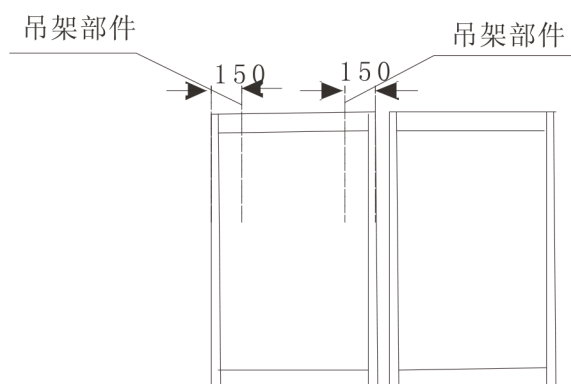


## 门扇的悬吊

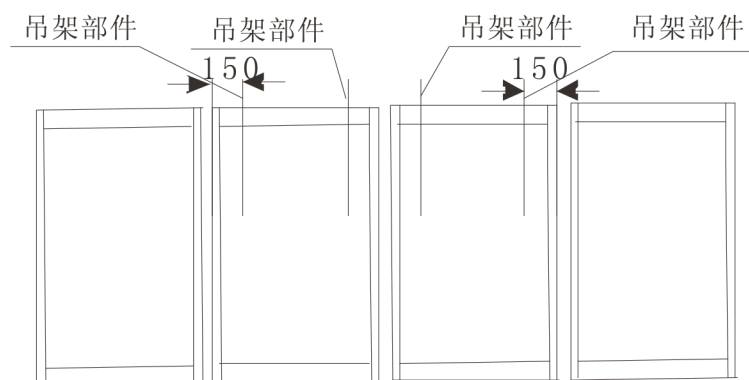
### ◎ 吊架部件的悬吊位置安装时请如下操作:

- (1) 把成套吊架螺栓 (M8X25) 旋入门扇顶部的规定位置, 并留有大于5毫米的间隙;
- (2) 把旋在门扇顶部的成套螺栓装入吊架底部的长槽内, 注意门扇的水平和平行位置;
- (3) 分别拧紧成套螺栓, 固定门扇。

[单开型]



[对开型]



## 门扇的调整

◎ 门扇的调整主要通过吊架部件的调整来实现。

(1) 活动门扇应垂直悬吊，若左右门扇与固定门扇之间的缝隙不一致时，可拧松并调整吊架成套螺栓，使之缝隙一致且大小符合规定要求。

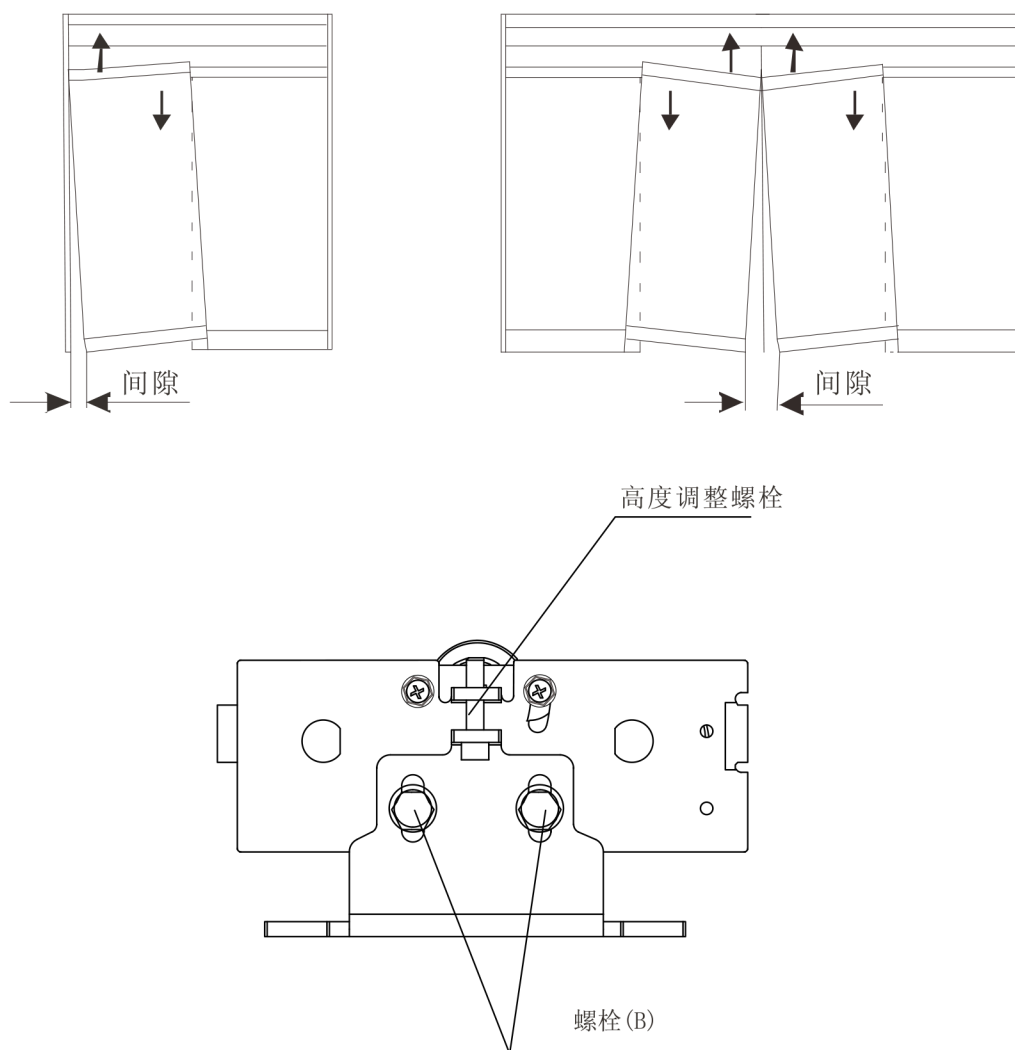
(2) 可通过吊架部件中的高度调整螺栓来调整门体的高度和垂直位置，以达到安装要求高度。

1) 调整时，先拧松吊架部件的螺栓(B)；

2) 旋转高度调整螺栓把门扇调到安装要求(可上下各调8毫米)；高度调整螺栓顺时针转动时，门扇上升；逆时针转动时，门扇下降。

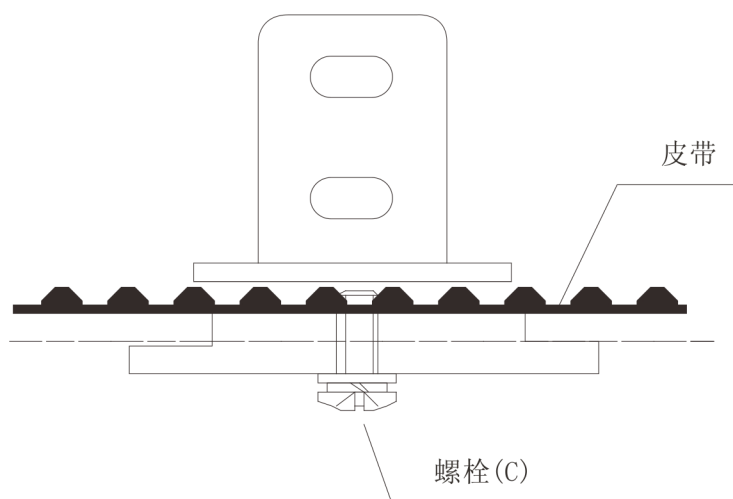
3) 调整完毕后，再拧紧螺栓(B)。

注意：活动门扇应能用手轻轻打开或关上，且和动力梁、盖板、固定门扇及地坪等静止物无磨擦现象



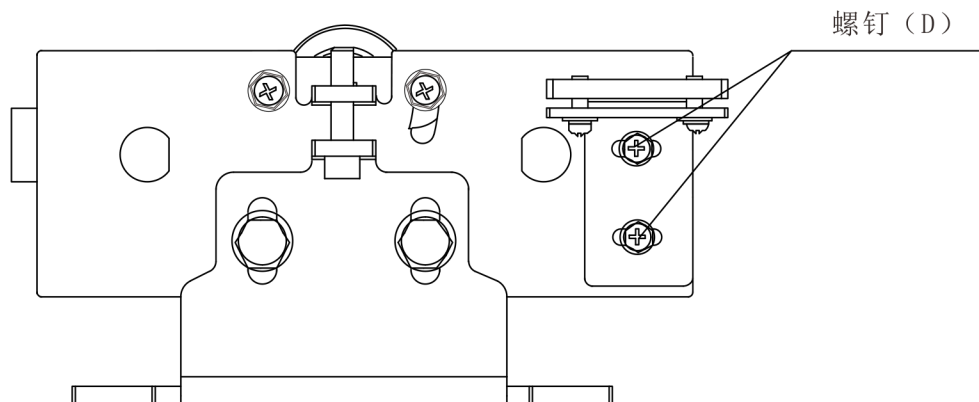
## 皮带部件的安装

- 1、拆下螺栓（C）；
- 2、将切割好的皮带的齿口对准嵌入皮带压板上的长方槽，并在中心对接两端，然后再把皮带压板装入皮带夹，拧入螺栓(C), 紧固定位。



皮带和吊架的连接（单扇型）

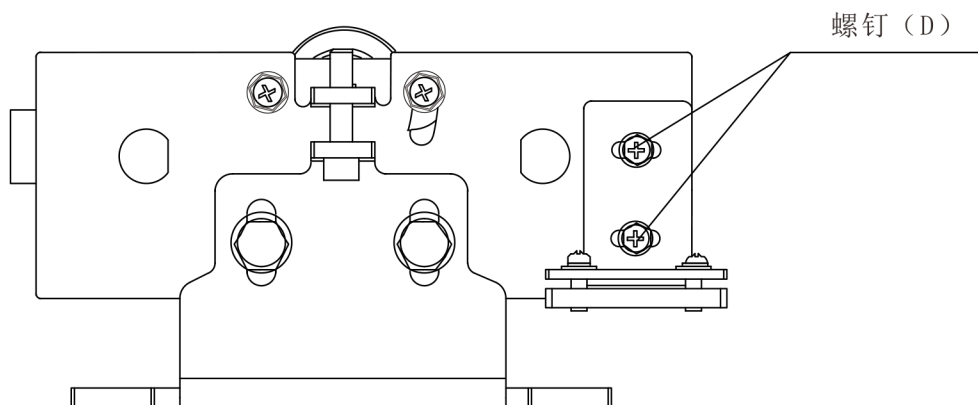
- (1) 把皮带挂在导轨左右两边的带轮上；
- (2) 用两个螺钉(D)把连接架固定到吊架上，
- (3) 调整皮带张紧力。



## 皮带部件的安装

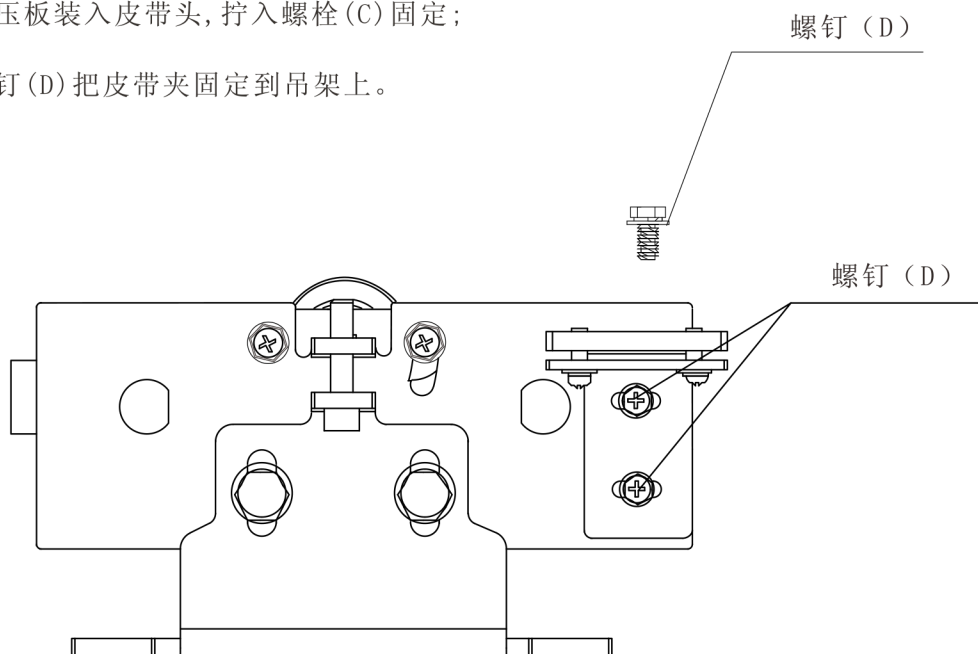
皮带和吊架的连接（对开型）

- (1) 把皮带挂在导轨左右两边的带轮上；
- (2) 用两个螺钉(D)把连接架固定到吊架上，
- (3) 调整皮带张紧力。



(4) 皮带张紧力调整后, 继续进行连接。

- 1) 将左右门扇在中心密合；
- 2) 拧紧螺栓(C), 卸下皮带压板；
- 3) 先对准皮带夹和吊架上的螺钉(D)孔, 再在相应位置把皮带的齿口嵌入皮带压板槽, 然后把皮带压板装入皮带头, 拧入螺栓(C)固定；
- 4) 用两个螺钉(D)把皮带夹固定到吊架上。

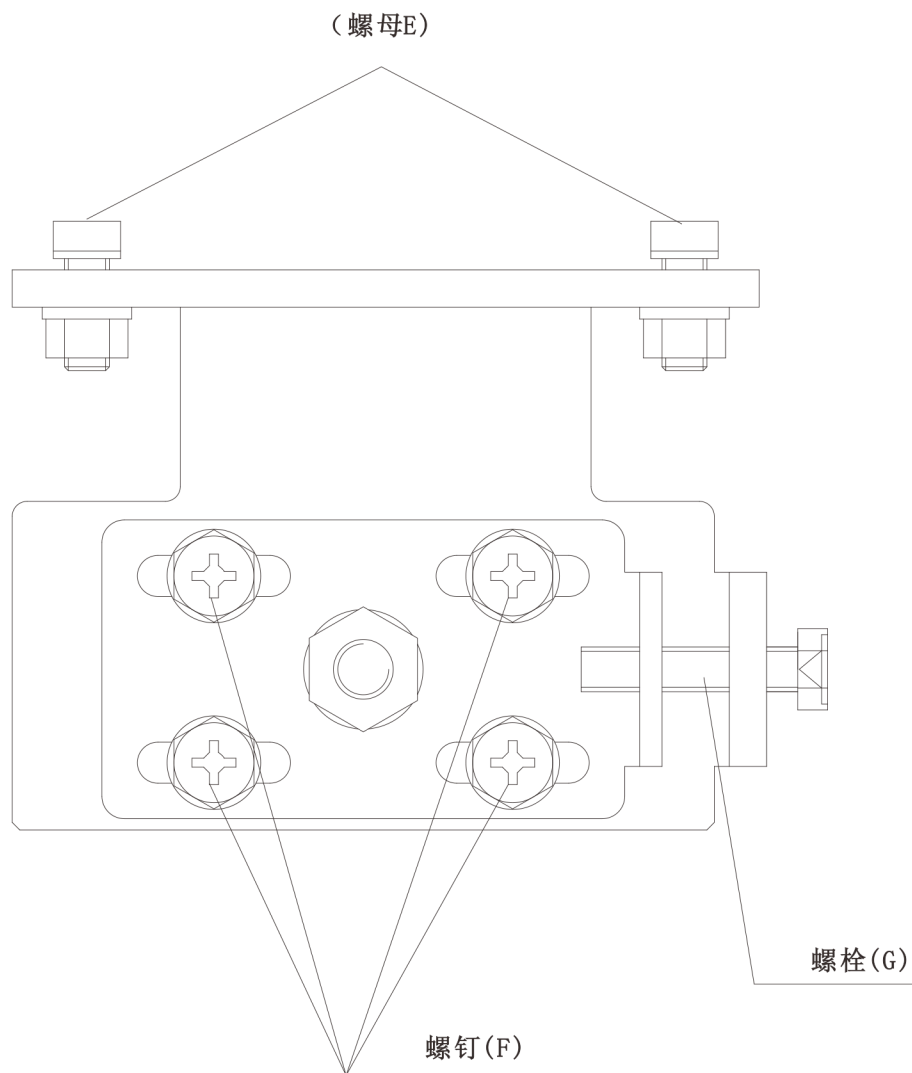




## 皮带张紧力的调整

### ◎ 通过调整皮带张紧轮部件来调整皮带张紧力。

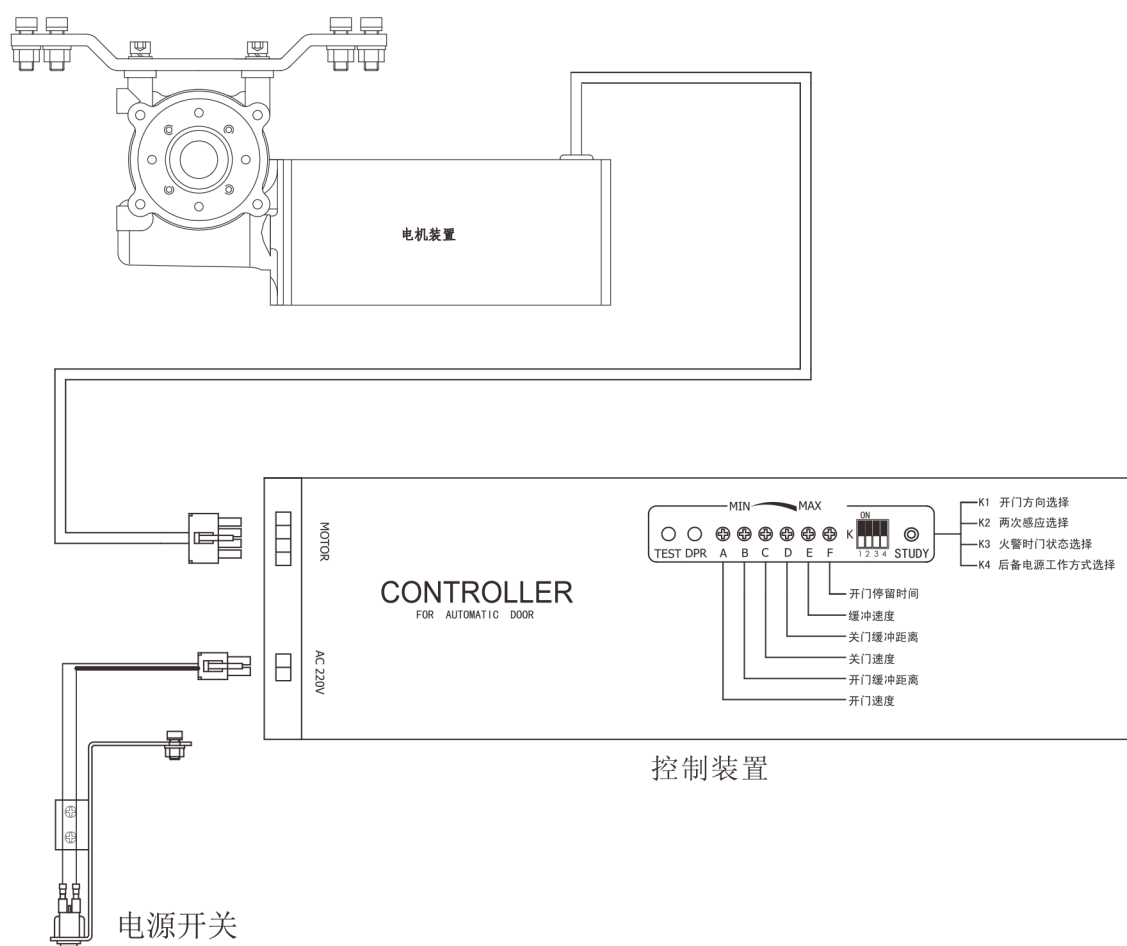
- (1) 把皮带张紧轮部件向右边用力拉, 使皮带保持绷紧, 拧紧二个特制螺栓上的螺母(E);
- (2) 拧松四个固定螺钉(F);
- (3) 沿顺时针方向转动张力调整螺栓(G), 使调整板产生右移, 皮带张力逐渐增大, 调整至张力适度;
- (4) 拧紧四个固定螺钉(F);
- (5) 皮带经过一段时期使用后, 会产生少许伸长现象, 此时应对皮带张力重新调整, 重复步骤1-4。



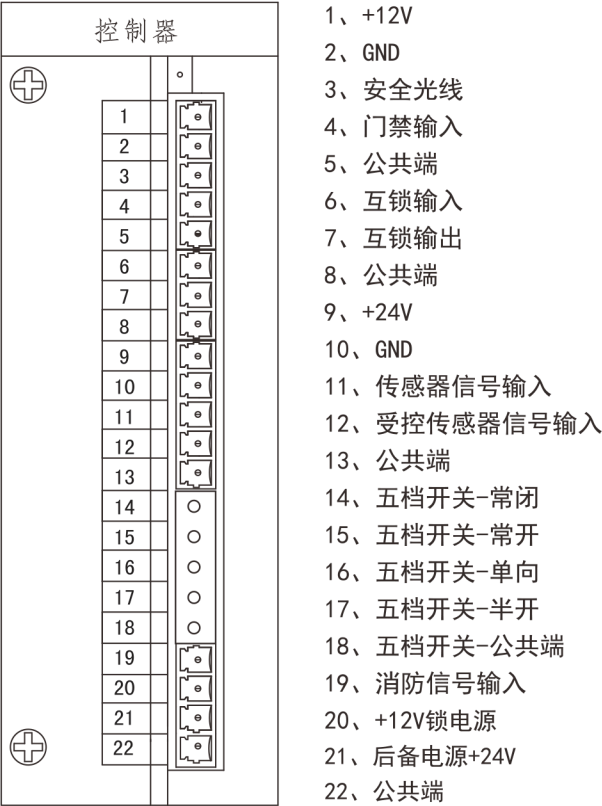
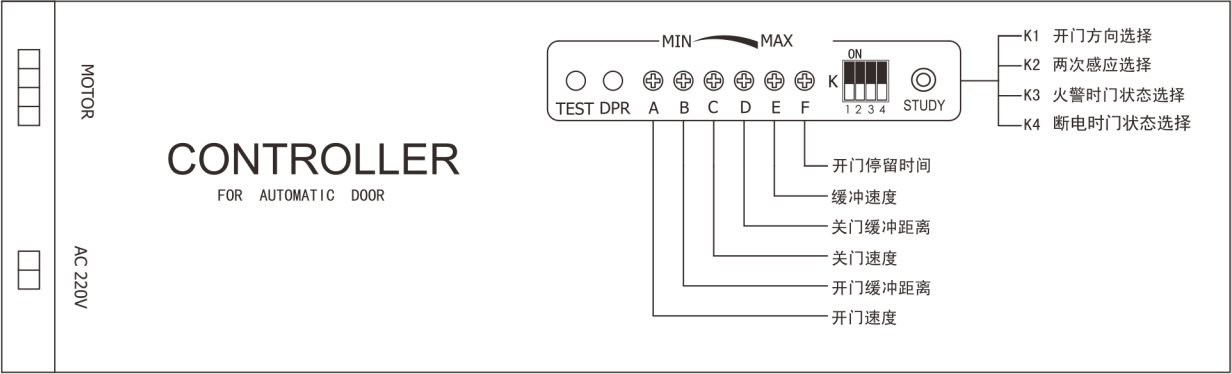
## 电气连接

控制器、电机装置、接线端子装置的连接。

注意：所有连接线操作均应在断电情况下进行。

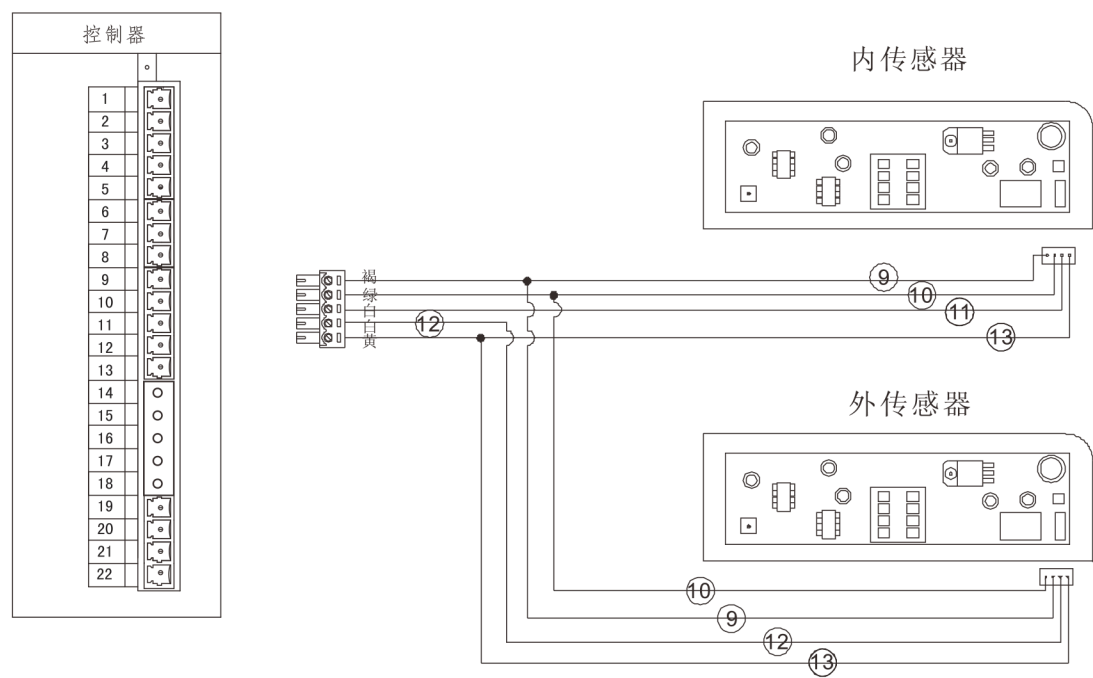


# 控制器与接线端子的介绍



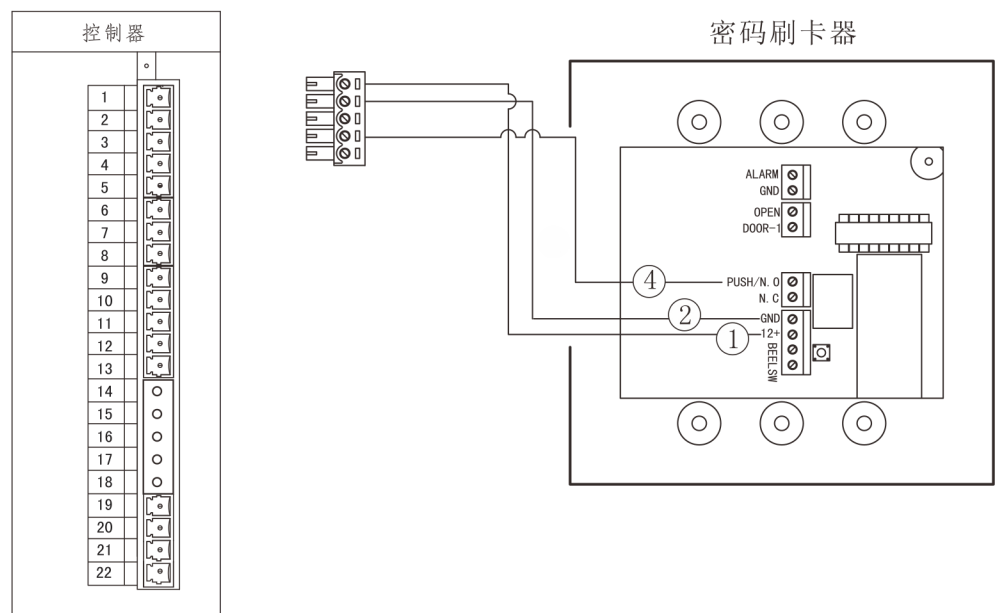
# 传感器的连接

注意：遥控器上锁时，传感器信号将被屏蔽。



# 门禁刷卡器（选配件）的连接

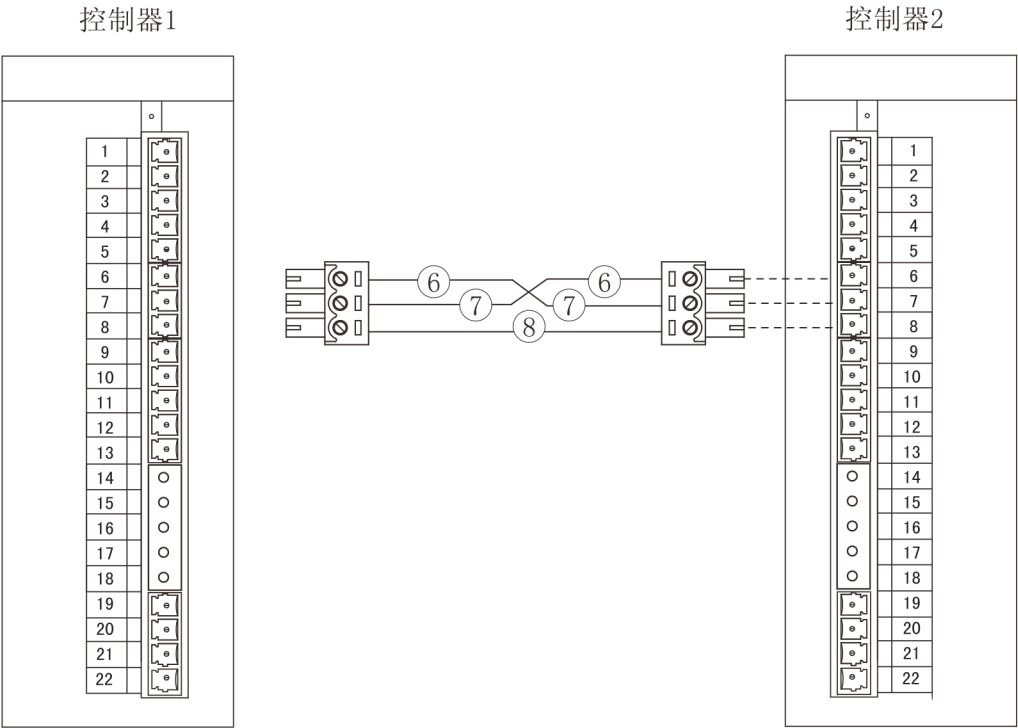
- 1、所有接线操作应在断电情况下进行。
- 2、接门禁刷卡器要区分正负极。
- 3、请使用无源输出的刷卡器，如有源输出刷卡器请改为无源输出。



注意：如果门禁功率大于2.4W，需要从外界提供12V直流电源，切不可从自动门控制器系统取12V电源，负载过大时会导致控制器损坏。

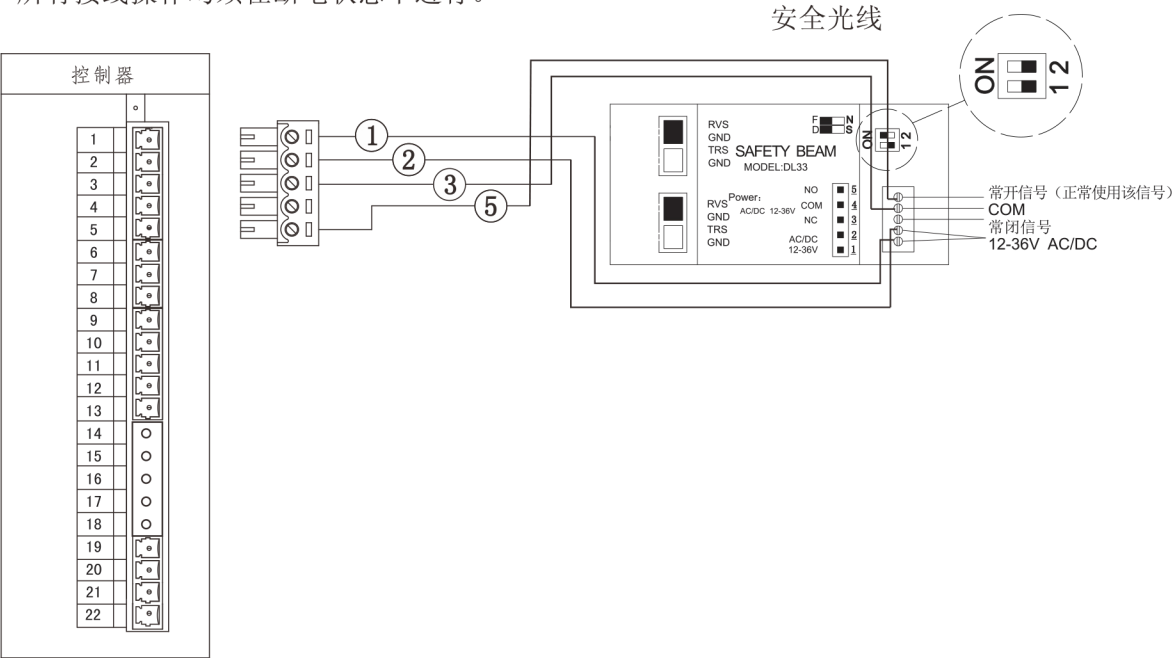
# 双门互锁连接

双门互锁接线图



# 安全光线（选配件）的连接

注意：所有接线操作均须在断电状态下进行。

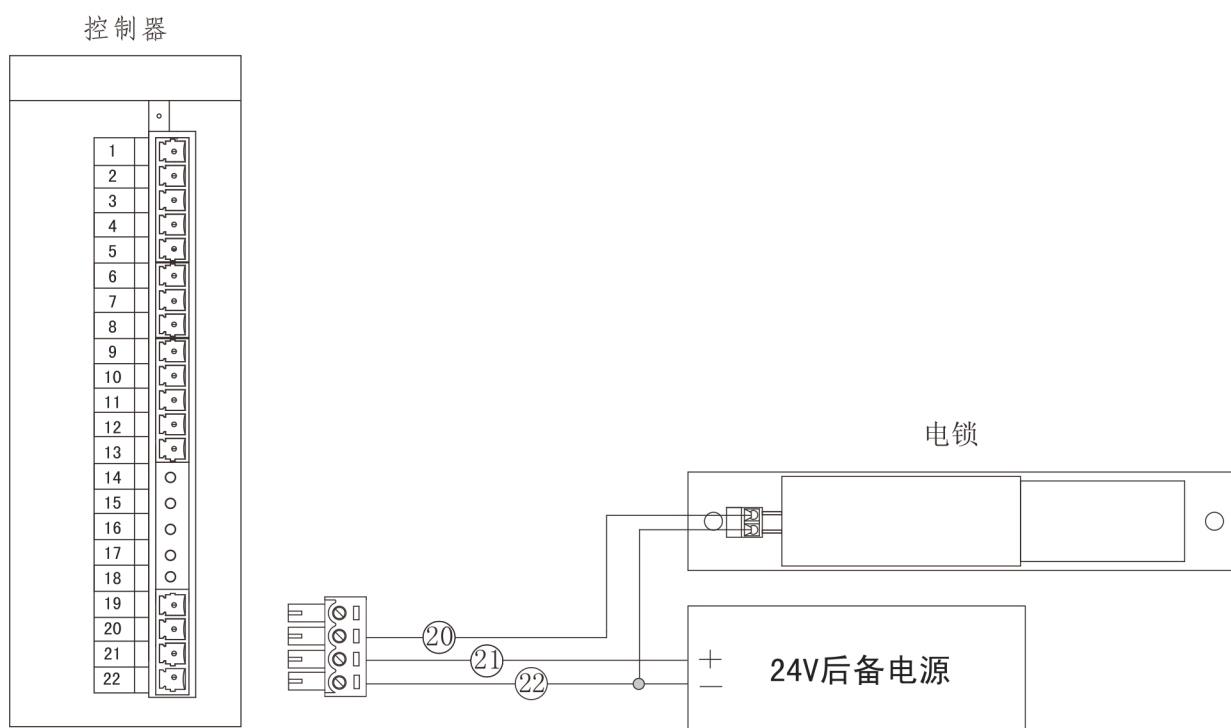


## 后备电源与电锁（选配件）的连接

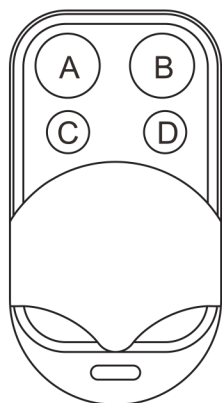
注意：所有接线操作须在断电状态下进行。

电锁工作电流小于200mA，启动电流小于200mA。

接后备电源时须区分正负极，具体操作如下图。



## 遥控器说明

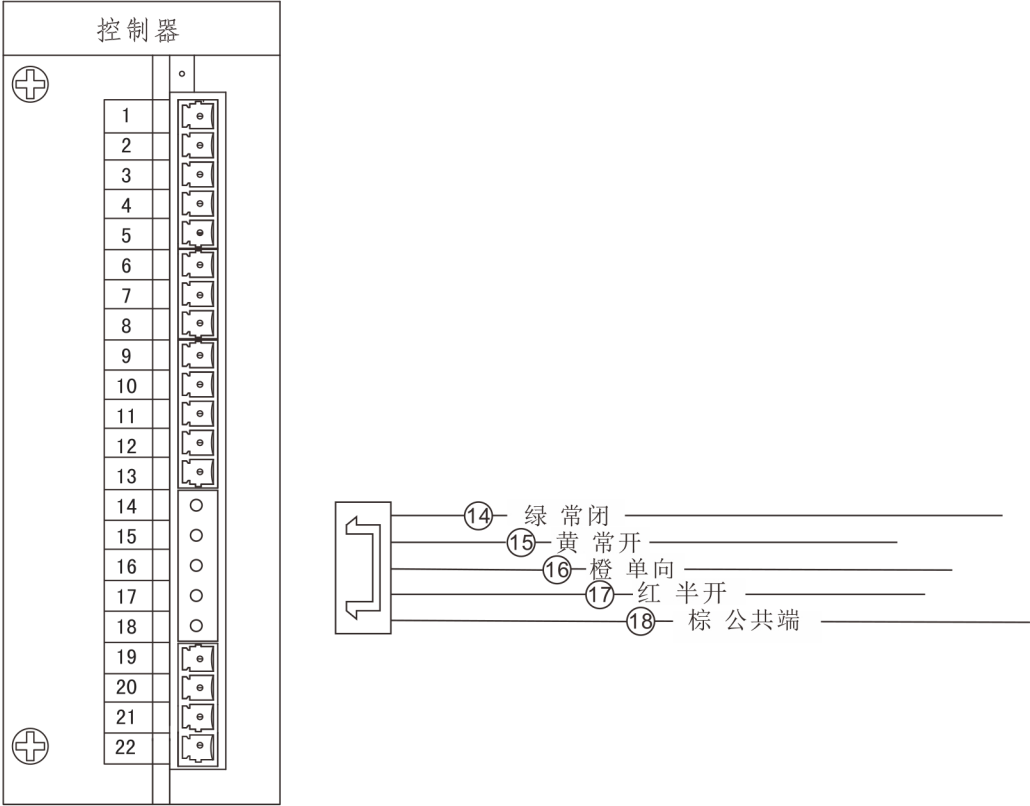


- A 锁门 • 门关闭后，电锁通电上锁，传感器信号被切断。
- B 常开 • 门将打开，保持常开状态。
- C 半开 • 门在完全关闭状态下，按此按键，开门时门运行50%行程。
- D 自动 • 按此按键，取消A、B、C设定的功能。

遥控器与遥控器对码说明：

1. 清空：长按“STUDY”按钮，直到听不到蜂鸣器声音，松开按钮
2. 对码：长按“STUDY”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。

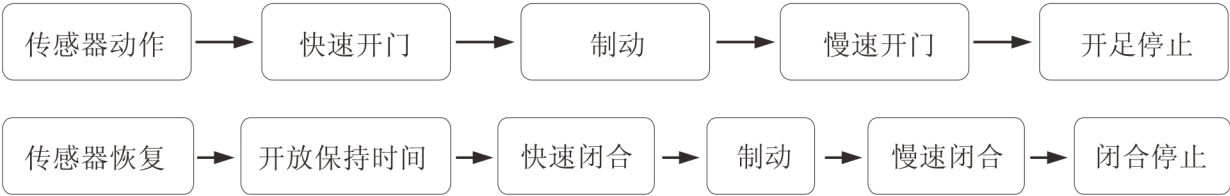
# 五档开关接线端口介绍



五档开关设定为单向状态时,受控传感器信号失效。

## 动作过程说明

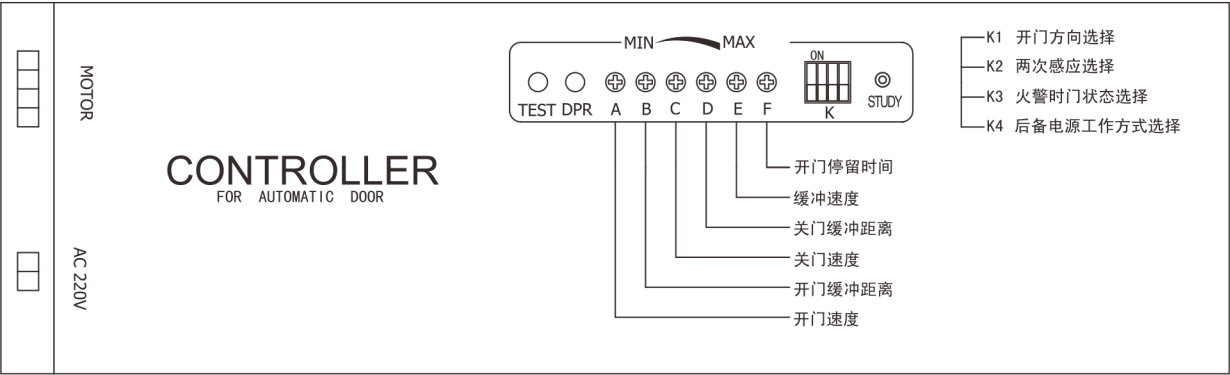
- 1、接通电源，门扇朝关闭方向低速运行，遇到关门止动器，确认行程后等待开启信号
- 2、正常运转时门扇按下规律运行。



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。

## 开启和关闭参数的调整

### ◎ 控制装置各部分呢的名称和功能



TEST：按一下完成一次开门动作，用于安装时测试各个参数是否合适。

DRP：通电时该灯长亮。

K1：门机通电前，先手动将门推到打开位置。通电，如果门体向关门方向扫描运行，请保持K1的位置不变；反之，将K1拨到相反方向

K2：两次感应选择：置下门扇完全打开后，停留几秒，自动关闭；置上：门扇不会自动关闭，只有接收到感应信号后关闭。

K3：火警时门状态选择：置下，接收到火警信息，门扇保持打开状态；置上则呈关闭状态。

K4：后备电源工作方式选择：置下，停电时后备电源给门机提供电源，供门体正常工作；置上，后备电源给门机提供电源，供门体打开，并使门体保持打开状态。

A：逆时针旋转减小开门速度，顺时针增大。

B：逆时针旋转减小开门缓行距离，顺时针增大。

C：逆时针旋转减小关门速度，顺时针增大。

D：逆时针旋转减小关门缓行距离，顺时针增大。

E：逆时针旋转减小缓行速度，顺时针增大。

F：逆时针旋转减小开门延时，顺时针增大。



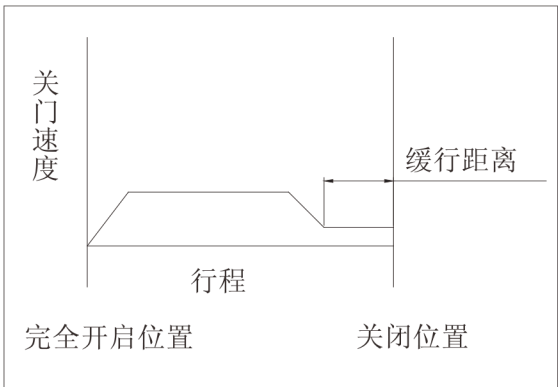
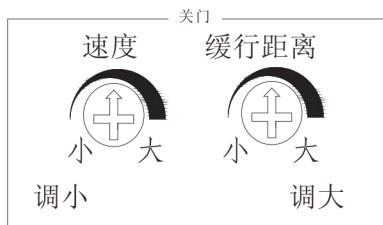
# 开启和关闭参数的调整

## ◎ 门机通电前

- 1、手动推动门扇，观察阻力。如果不顺畅，或者出现噪音，请检查机械装置。
- 2、将门体推到完全打开的位置。
- 3、根据要求拨动功能开关K2 K3 K4。

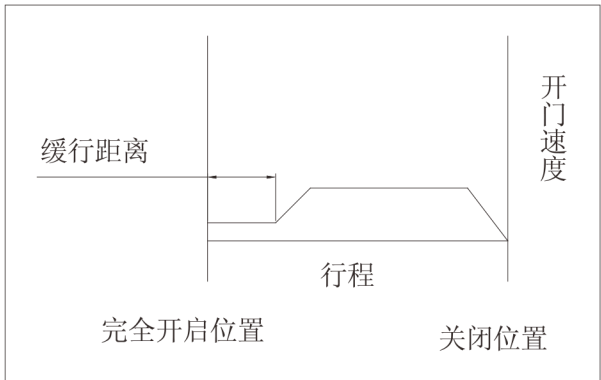
## ◎ 机组通电后

- 1、观察门体的运行方向。如果门体朝关门方向运行，保持功能开关K1的位置；反之，给门机断电，然后将K1拨到向反方向，等待10秒后送电。
- 2、调节门闭合运行的参数。



注意：关门速度不应过大，防止夹人；缓行距离不能太小，防止撞门；缓行速度不能太小，防止门合不拢

- 3、调节门开启运行的参数。

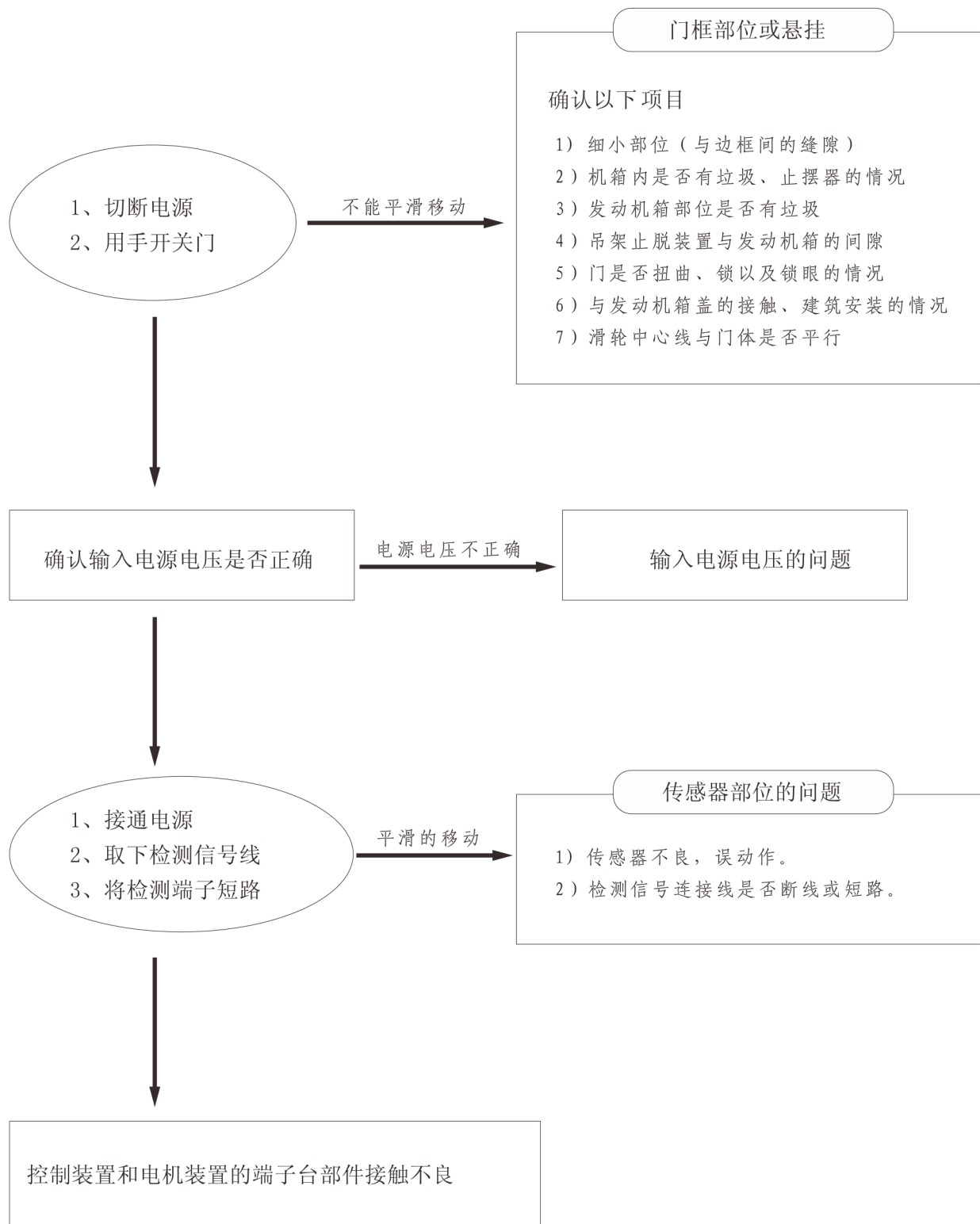


注意：开门速度应稍快，便于人员快速通过；缓行距离不能太小，防止撞门；缓行速度不能太小，防止门开不彻底

- 4、调节门开放时间。



## 故障排除



## 故障排除(续)

| 故障情况    | 原 因                                                                                                                                                                                | 确 认 事 项                                                                                       | 处 理                                                                                                 |
|---------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 开门关时不流畅 | <ul style="list-style-type: none"> <li>● 开启或关闭速度设定太慢</li> <li>● 缓行距离设定值太大，直观感觉不流畅</li> <li>● 关门时有人碰到门扇，造成异常模式</li> <li>● 行走阻力太大</li> </ul>                                         | 确认开闭的速度快慢<br>缓行距离的大小<br><br>切断电源、用手开门<br>确认发动机箱内有无垃圾<br>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<br>确认是否有障碍物 | 调整快慢<br>调整大小<br><br>通过人的出入等使传感器工作，让门暂时关闭<br><br>清除垃圾<br>将锁固定好<br>正确安装止摆器<br><br>清除障碍物               |
| 门扇过紧    | <ul style="list-style-type: none"> <li>● 缓行速度过快</li> <li>● 缓行速度太小</li> </ul>                                                                                                       |                                                                                               | 设定慢速<br><br>增加缓行速度                                                                                  |
| 门不操作    | <ul style="list-style-type: none"> <li>● 电源未接通</li> <li>● 门被锁</li> <li>● 导轨内有垃圾</li> <li>● 电气连接接触不良</li> <li>● 双门互锁方式</li> <li>● 阻力过大、自动门处于保护状态</li> <li>● 控制器缓冲速度设定值太低</li> </ul> | 查看断路器、电机装置的电源开关<br>确认门是否被锁上<br>关电源确认门是否平滑移动<br>连接器出现问题                                        | 接通电源<br><br>打开门锁<br>清理垃圾<br>检查连接器，使其接触良好<br>等待另一扇门关闭<br>断电后检查门阻力<br><br>顺时针方向旋转缓冲速度(E)，幅度太大容易发生撞门现象 |
| 门无法全开   | <ul style="list-style-type: none"> <li>● 处于半开模式</li> <li>● 缓冲速度过小</li> </ul>                                                                                                       | 确认全半开模式                                                                                       | 切换到全开模式<br>顺时针方向旋转缓冲速度(E)                                                                           |

## 故障排除(续)

| 故障情况  | 原 因                                                                                                                                                   | 确 认 事 项                                                                                       | 处 理                                                                   |
|-------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------|
| 门不关闭  | <ul style="list-style-type: none"> <li>● 传感器持续工作</li> <li>● 辅助光线感应器持续工作</li> <li>● 检测信号线短路</li> </ul>                                                 | 检测范围内有引起误动作物品<br>检测范围内无引起误动作物品<br><br>确认受光器是否有脏物<br><br>光轴是否偏离<br><br>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<br>更换传感器<br><br>清除受光器内的脏物<br>调整光轴<br><br>调换信号线             |
| 自开自关  | <ul style="list-style-type: none"> <li>● 传感器误动作<br/>检测区内是否有移动物体</li> <li>门附近有发出强烈电波</li> <li>与其他传感器的检测区重叠</li> <li>检测区内有日光灯</li> <li>传感器不良</li> </ul> | 检查<br><br>检查<br><br>检查<br>检查<br><br>传感器有反跳现象                                                  | 将移动物体从检测移开<br><br>将发出强烈电波的机械移开<br>转换防干扰开关<br>将日光灯从检测区内移开<br>更换传感器     |
| 门相撞厉害 | <ul style="list-style-type: none"> <li>● 有明显减速，但撞力过大</li> <li>● 皮带过松</li> <li>● 开门无减速</li> <li>● 关门无减速</li> </ul>                                     |                                                                                               | 逆时针方向缓慢旋转旋钮(E)<br>调节皮带张紧力<br>顺时针方向旋转开门缓冲距离(B)<br><br>顺时针方向旋转关门缓冲距离(D) |