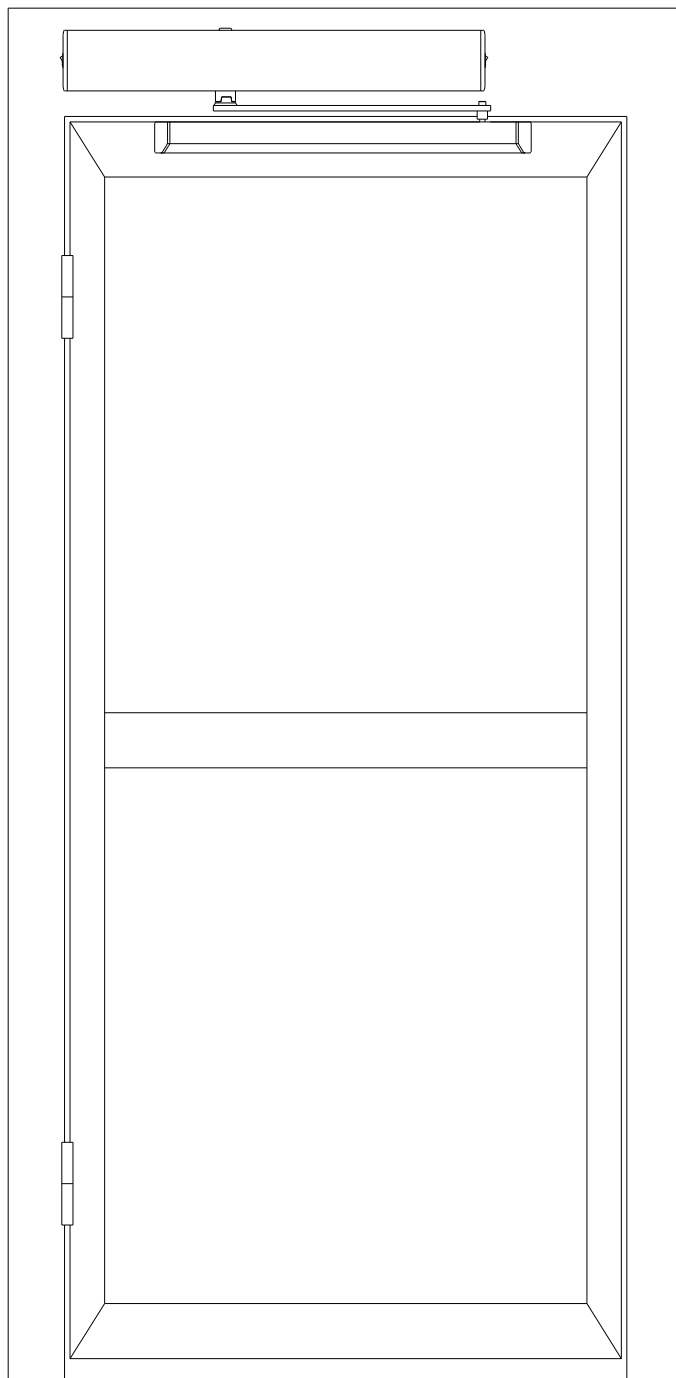


自动平开门用户手册

自动弹簧门

DSW85



CONTENTS 目录

◆ 手册概述	01
◆ 技术参数	02
◆ 部件说明	03-04
◆ 机械安装	05-12
◆ 调试说明	13-17

第一章 手册概述

警告

谨防、触电、火灾

- ★ 在施工或调整时，请确实遵照施工手册实行。
- ★ 绝对不可将各零件予以分解、改造或修理。
- ★ AC220V输入电源时，请务必连接地线。
- ★ 施工时务必切断电源。

谨防受伤、故障

- ★ 在动作中，请勿切断电源
- ★ 有人或故障物存在时不可打开电源。
- ★ 手动时（停电时）请注意勿压到手指。
- ★ 当断电时请检查/校正门的移动是否在正常范围内（手动）
- ★ 禁止拆解驱动装置的减速箱，否则由于弹簧的突然释放可能造成人身伤害。

DC24V输出为感应器专用电源（其他电源请勿使用）。



注意事项：

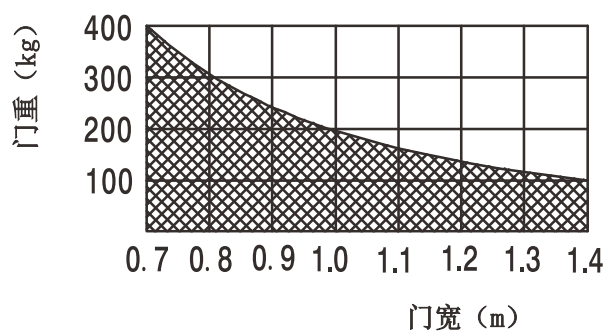
本机械装置安装之前，请务必先详细阅读说明书，在充分理解之后再做正确之安装作业。（如未依本说明书安装而发生故障，一切责任自负）。

第二章 技术参数

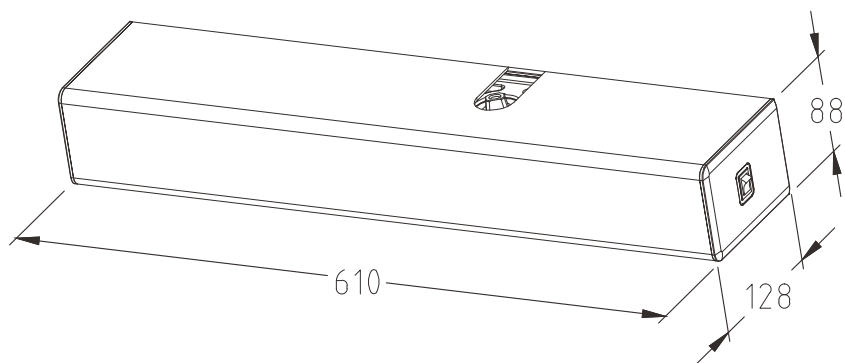
一、技术参数

电源:	220VAC \pm 10%, 50/60Hz
功耗:	100W (max)
驱动单元:	24V直流电机, 弹簧闭门复位
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%

二、适合门宽及门重

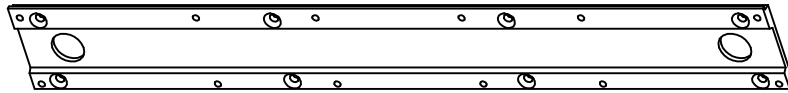


三、机组尺寸

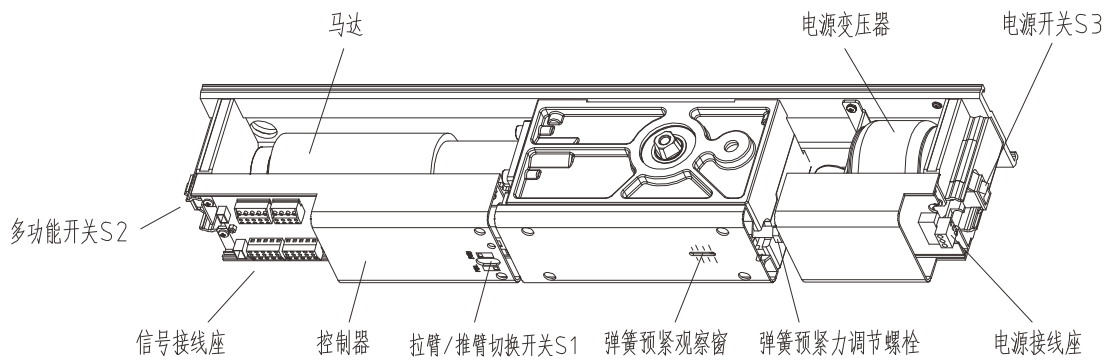


第三章 部件说明

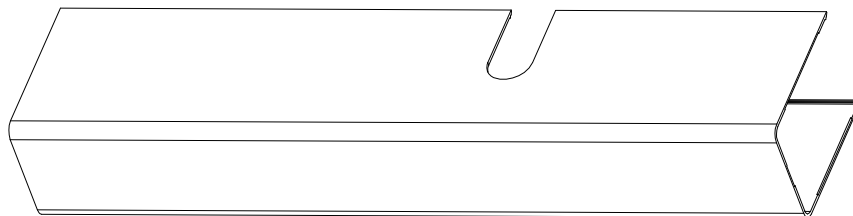
部件说明(一)



底板

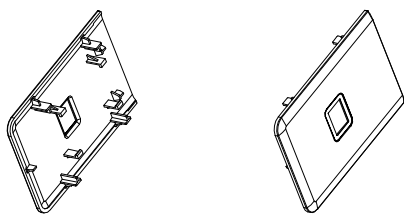


驱动装置

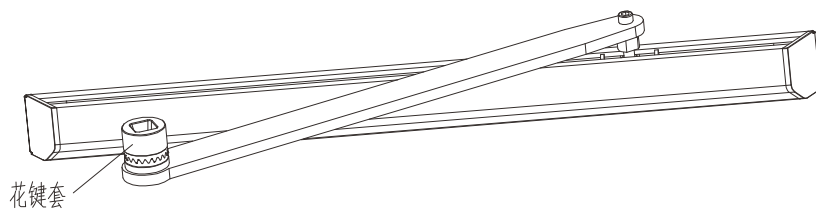


罩壳

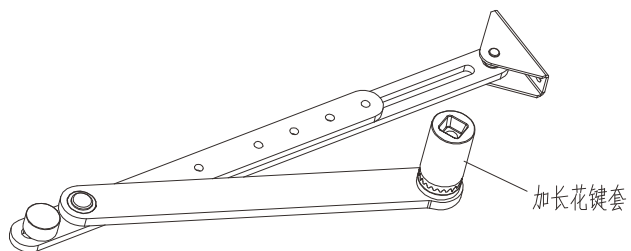
部件说明(二)



端盖 (2只)



拉臂 (拉臂、推臂 二选一)

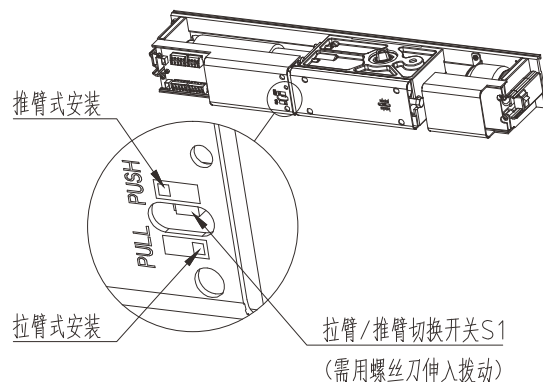


推臂 (拉臂、推臂 二选一)

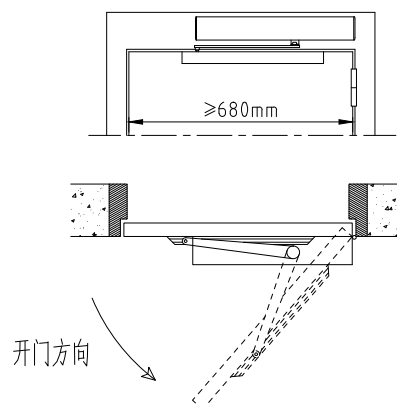
第四章 机械安装

一、安装形式的设置

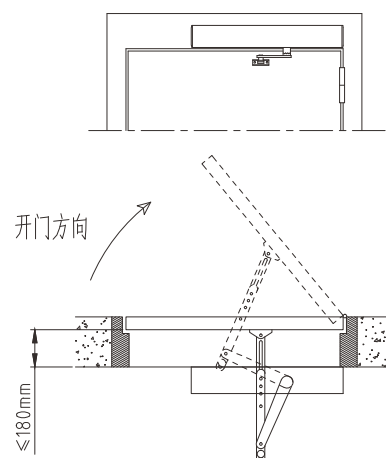
注意：在驱动装置上有一处开关S1，需根据具体的安装形式（拉臂式安装或推臂式安装）拨动到相应的位置（见右图）。如设置错误，驱动装置将不能正常工作。产品出厂默认为拉臂式安装。



拉臂式安装的应用场合（以右装为例）：
适用于门扇向里开的情况（驱动装置在里面）
门扇宽度应不小于680mm。

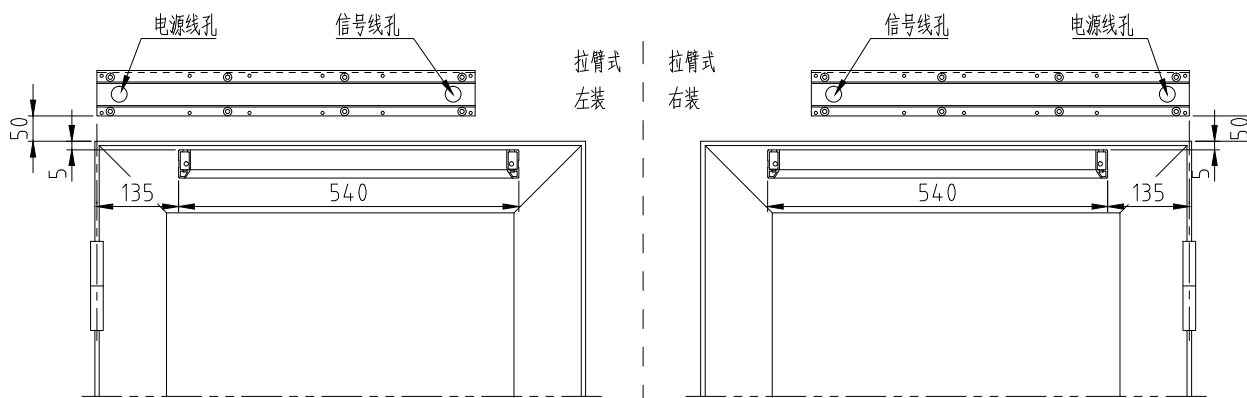
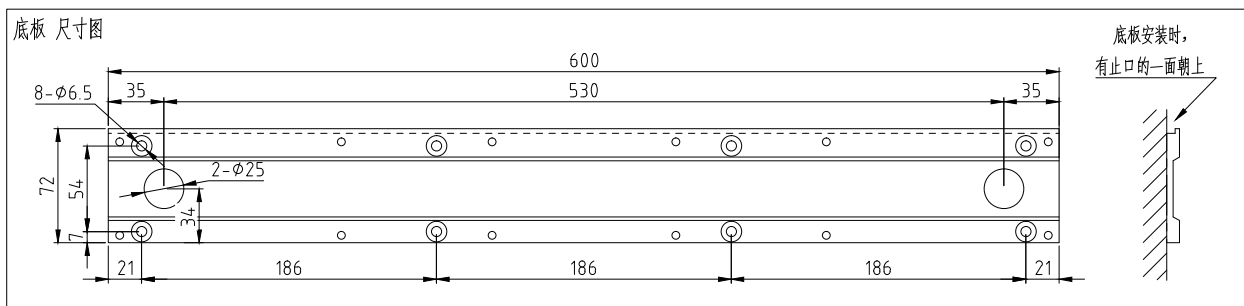


推臂式安装的应用场合（以右装为例）：
适用于门扇向外开的情况（驱动装置在里面）
门扇距墙面的深度差应不大于180mm。



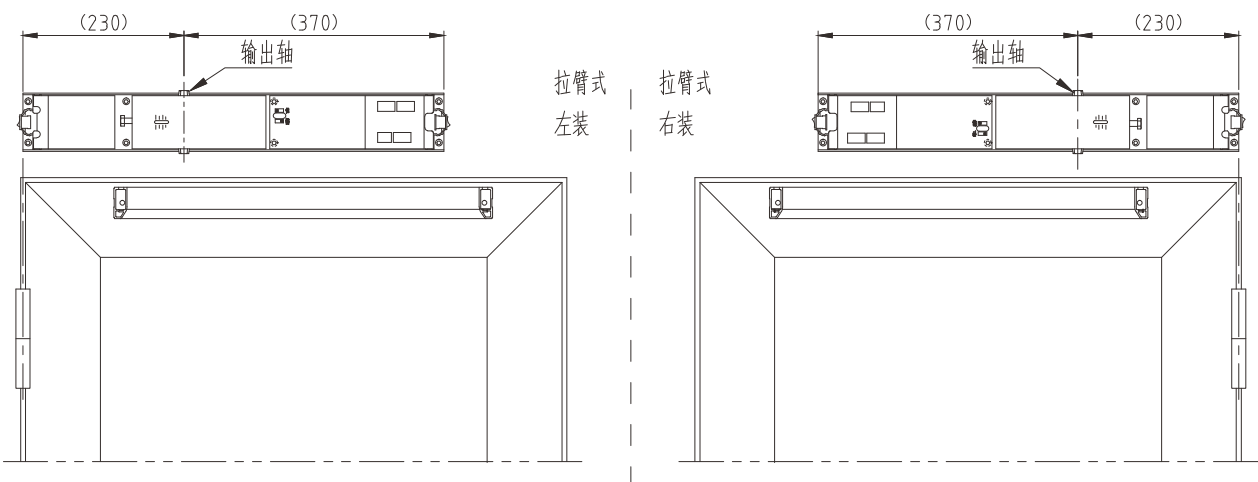
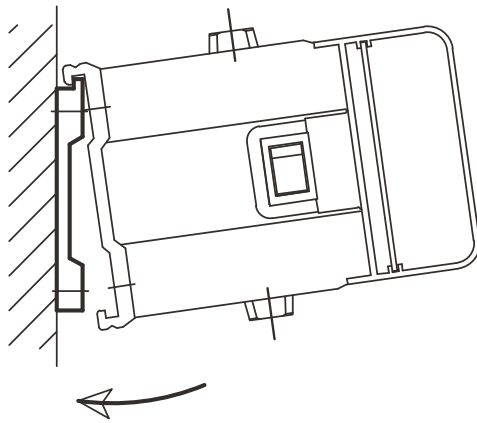
二、拉臂式安装的步骤

1、底板、导槽 安装



2、驱动装置安装

将驱动装置挂到底板上，并用8只M6x12螺钉紧固。



3、拉臂的安装

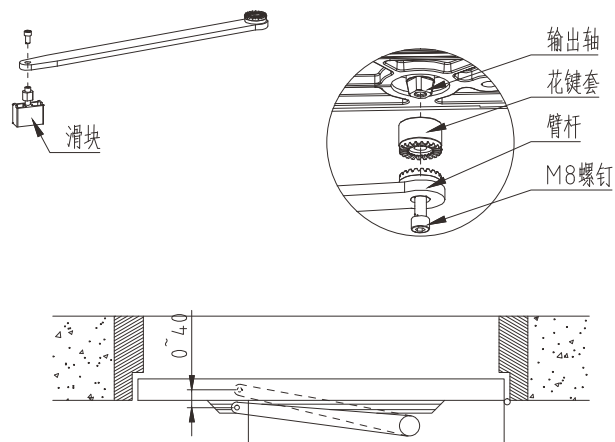
将拉臂上的滑块暂时拆下；

以右装为例。按图将花键套、臂杆与输出轴组合在一起（端面需完全贴合），检查臂杆（虚线所示）是否位于图示的 $0^{\circ}\sim 40^{\circ}$ 范围内；如不在此范围内，则将花键套相对于输出轴转过 90°

再试，直到符合要求。

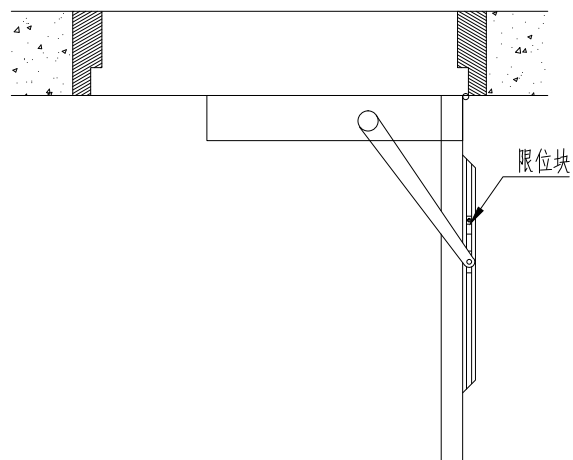
旋入M8螺钉，旋紧力矩 $15\text{N}\cdot\text{m}$ 。

最后将滑块放入导槽内，与拉臂臂杆重新装好；



限位块的位置根据实际开门角度进行调整。实际开门角度不应大于 100° ，否则驱动装置内的弹簧复位机构有可能无法驱动门扇关门。

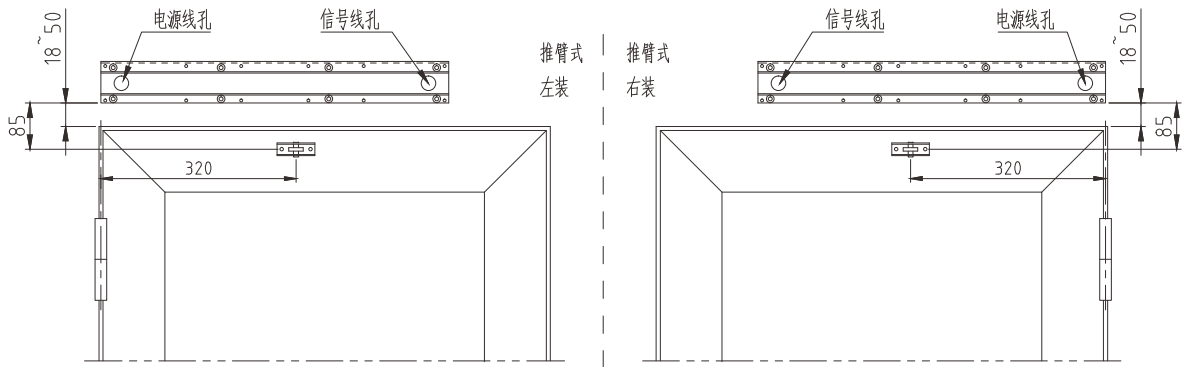
可在断电状态下推门到最大角度来检验，试着放手，门扇应可自行慢速关闭（如门扇为无阻尼快速关闭，说明拉臂/推臂切换开关S1设置错误，见P5《安装形式的设置》）。



三、推臂式安装的步骤

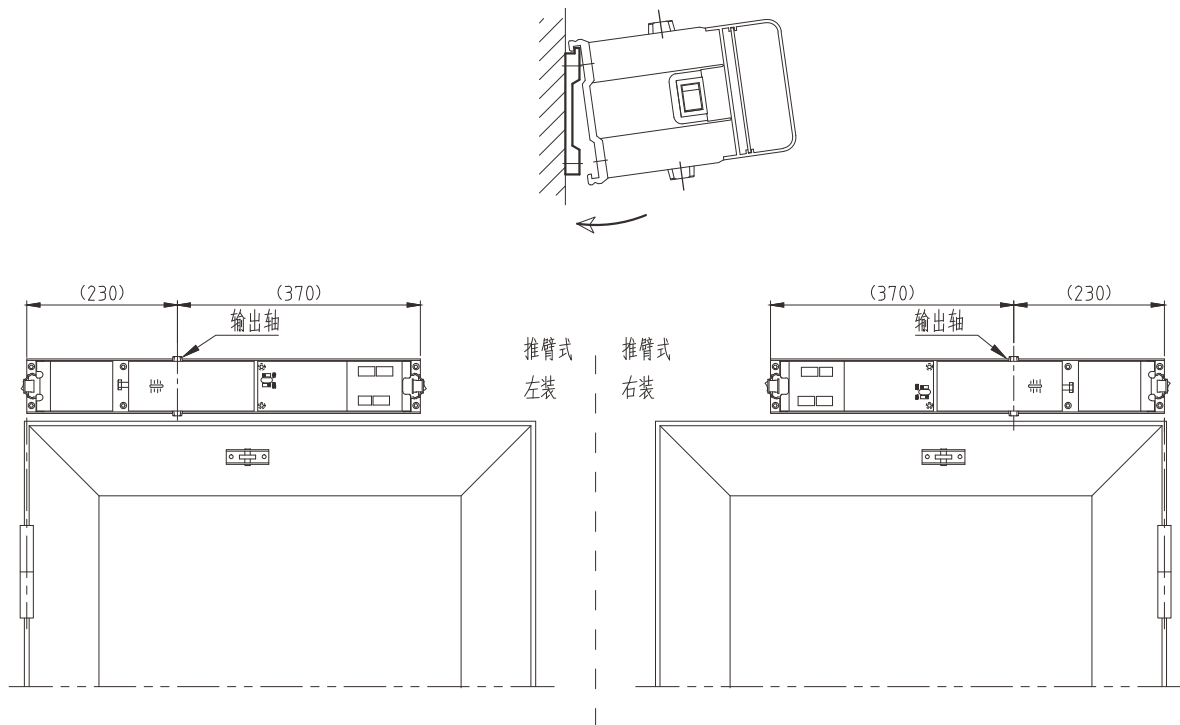
1、底板、推臂固定座的安装

底板详细尺寸参见 P6 《底板、导槽 安装》。



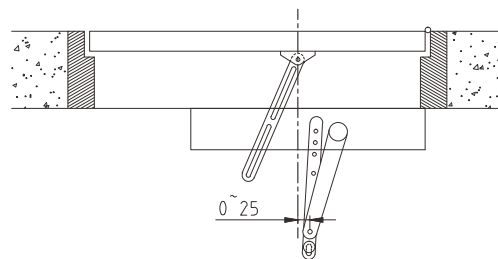
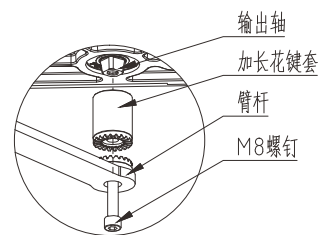
2、驱动装置安装

将驱动装置挂到底板上，并用8只M6x12螺钉紧固。

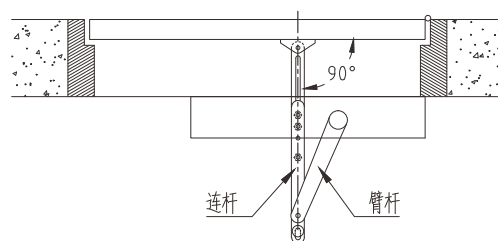


3、推臂的安装

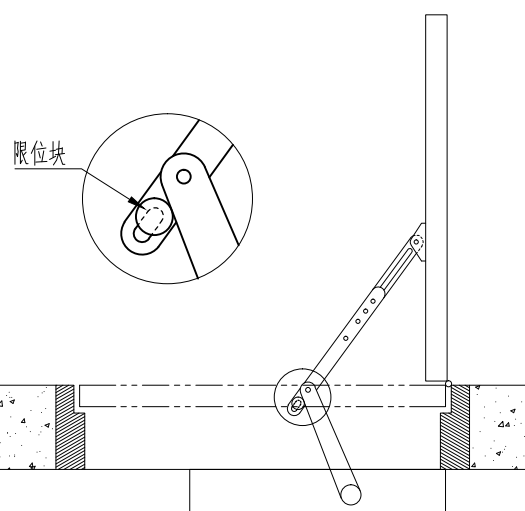
以右装为例。按图将花键套、臂杆与输出轴组合在一起（端面需完全贴合），检查臂杆是否位于图示的 $0^{\circ}\sim 25^{\circ}$ 范围内。如不在此范围内，则将花键套相对于输出轴转过 90° 再试，直到符合要求。旋入M8螺钉，旋紧力矩 $15\text{N}\cdot\text{m}$ 。



再装连杆，并调整连杆长度，使其在关门位置时与门体垂直，



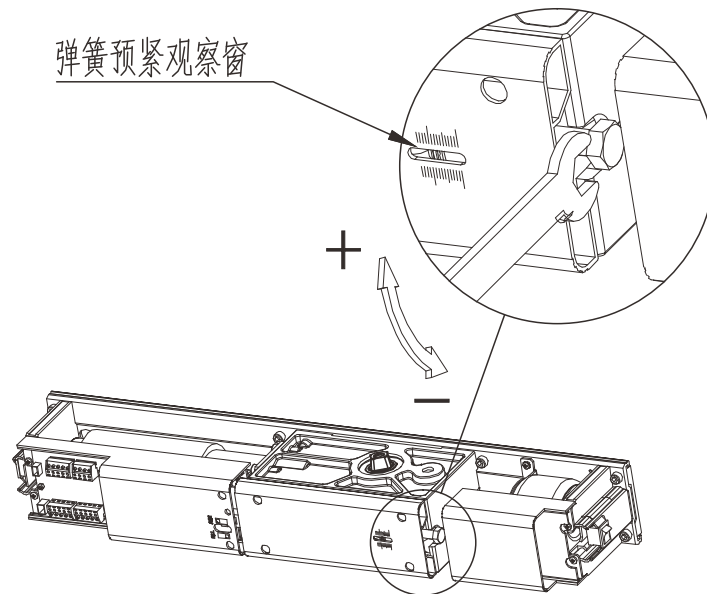
限位块的位置根据实际开门角度进行调整。实际开门角度不应大于 100° ，否则驱动装置内的弹簧复位机构有可能无法驱动门扇关门。



可在断电状态下推门到最大角度来检验，试着放手，门扇应可自行慢速关闭（如门扇为无阻尼快速关闭，说明拉臂/推臂切换开关S1设置错误，见P5《安装形式的设置》）。

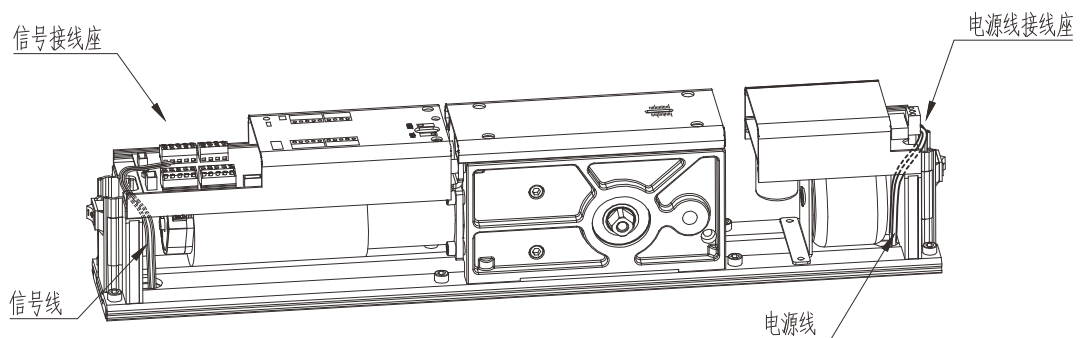
四、 弹簧预紧力的调节

该驱动装置内弹簧的预紧力在出厂时设定为最小值。在实际安装时可根据门重及阻力等情况适当加大弹簧预紧力，使之在断电时可驱动门扇关闭；但也不应过大以免影响断电时的手动开门。



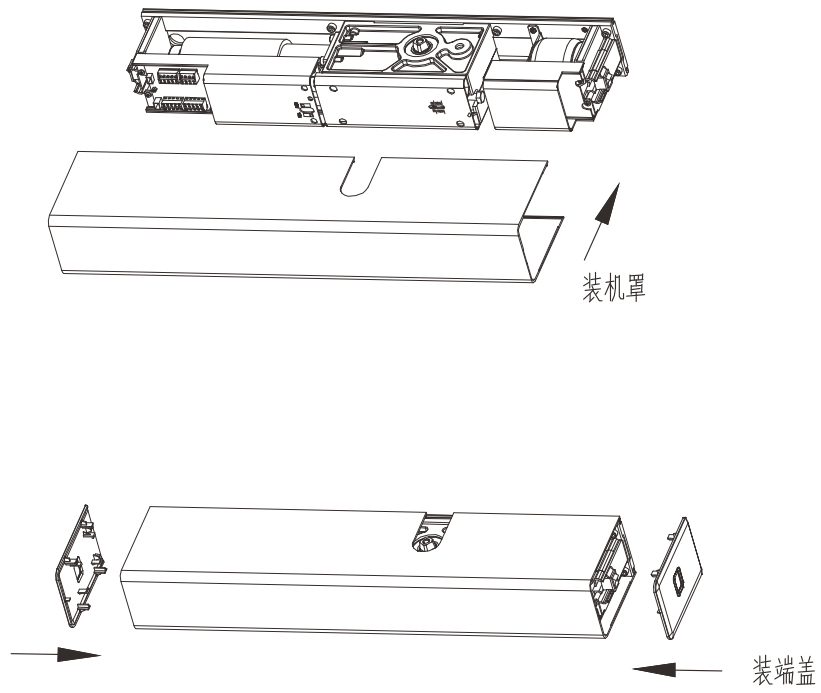
五、 接线

电源线、信号线从图示位置穿过，接入各自的接线座。信号线的接线详见“P16《电气连接》”。



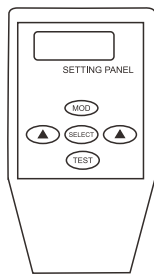
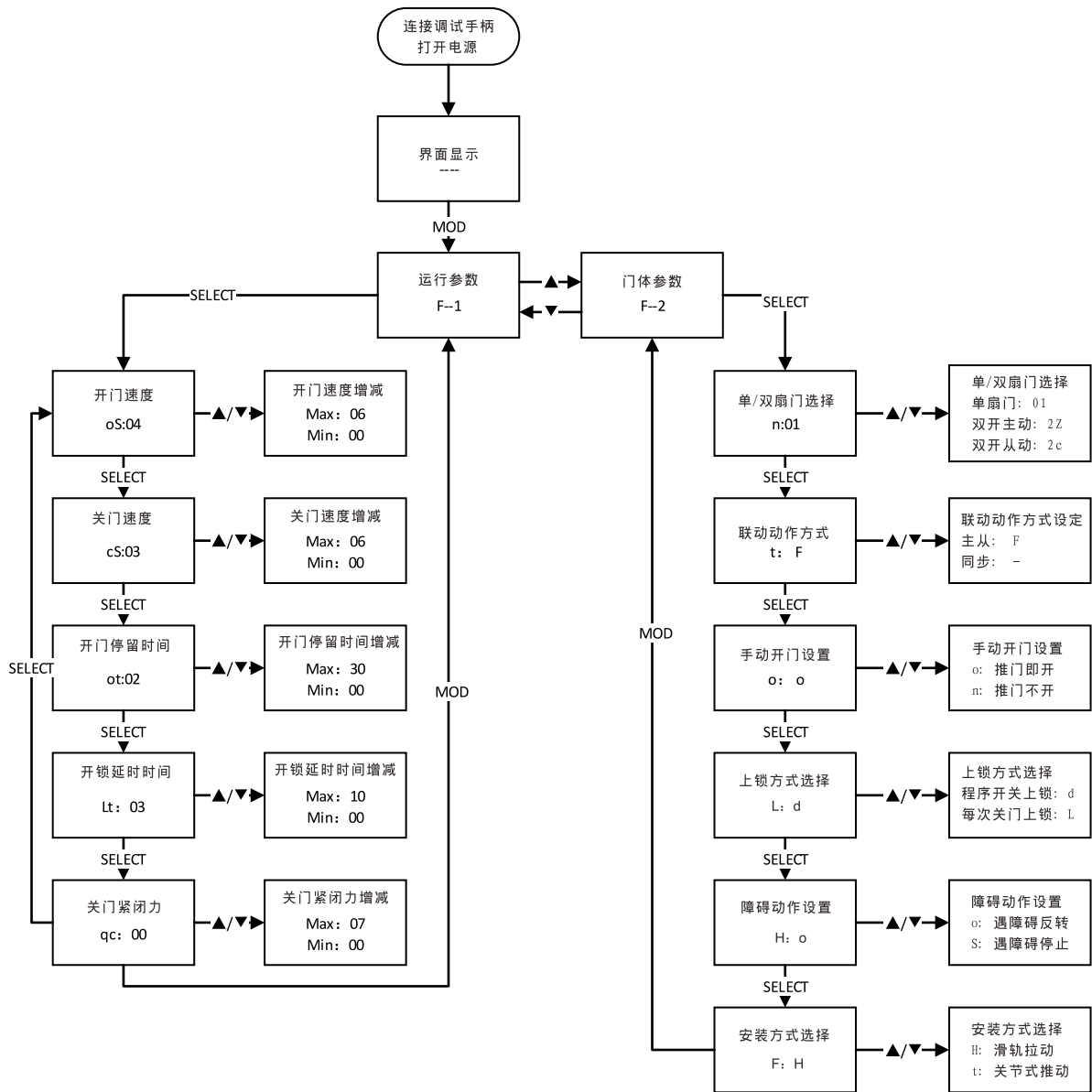
六、机罩及端盖的安装

在调试完成后，装机罩及端盖。



第五章 调试说明

一、参数设置



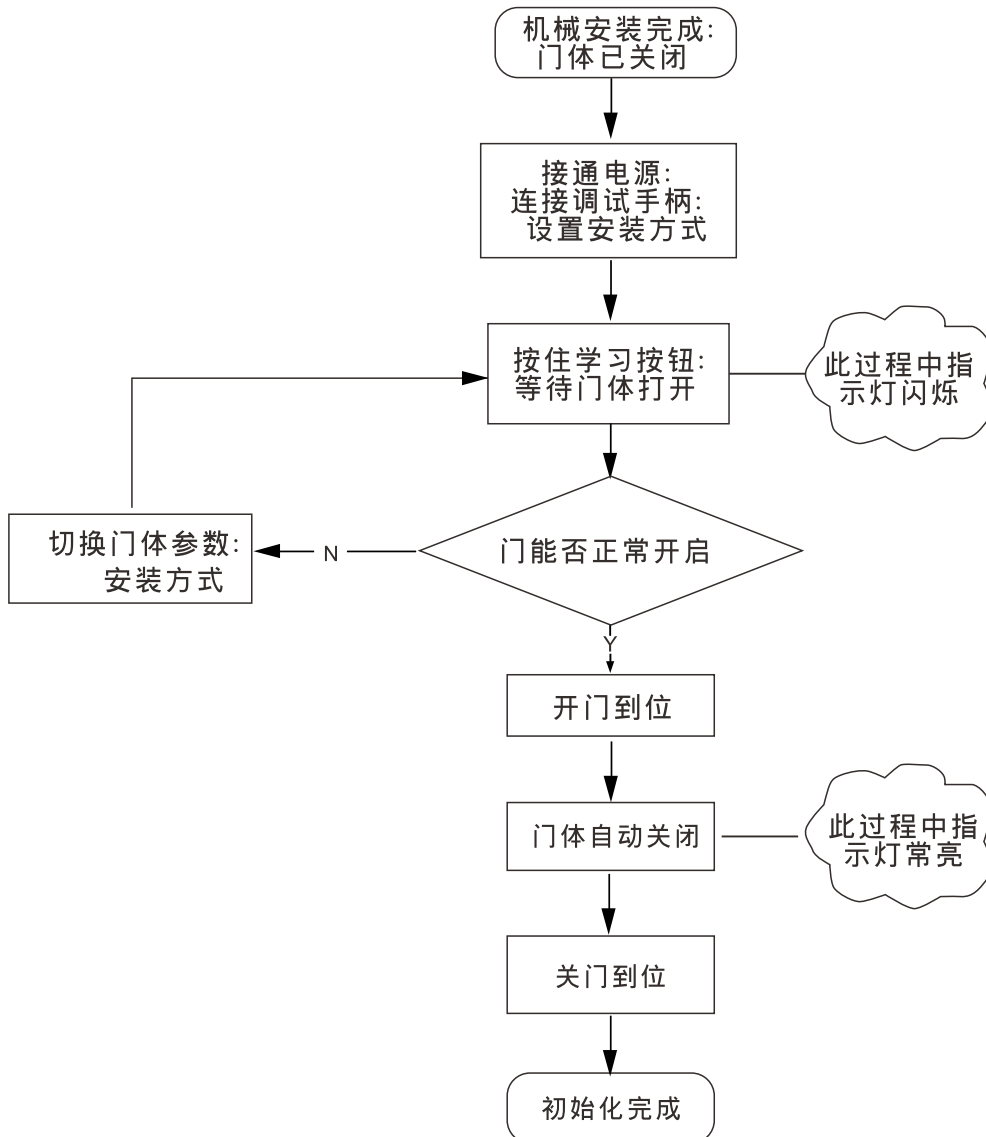
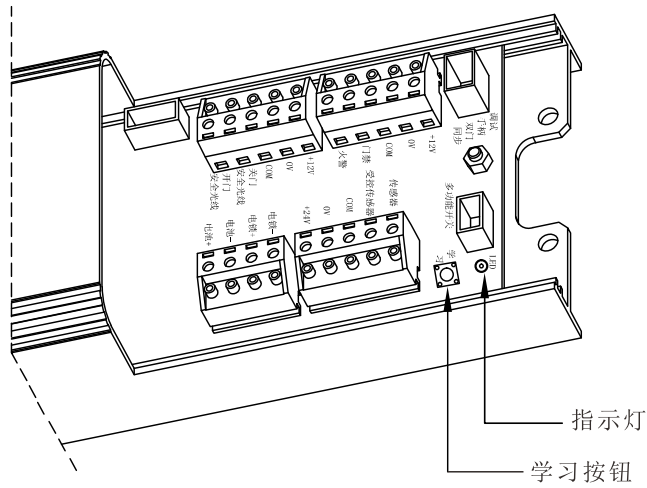
MOD: 按下MOD键进入菜单选择界面

▲/▼: 菜单切换, 参数增大/减小

SELECT:确认

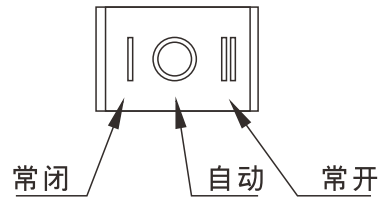
TEST: 测试, 参数设置完成后测试门体运行状况

二、初始化设置



三、模式设置

根据需要拨动多功能开关S2，使门体处于需要的状态。

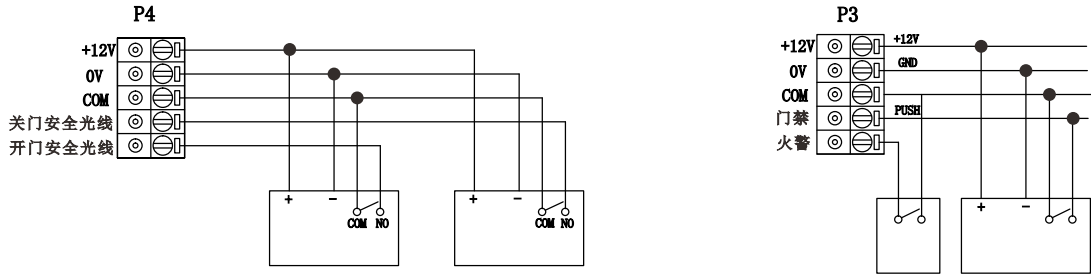


常闭：传感器信号失效，电锁自动上锁，但门禁信号有效。

常开：自动门保持全开状态。

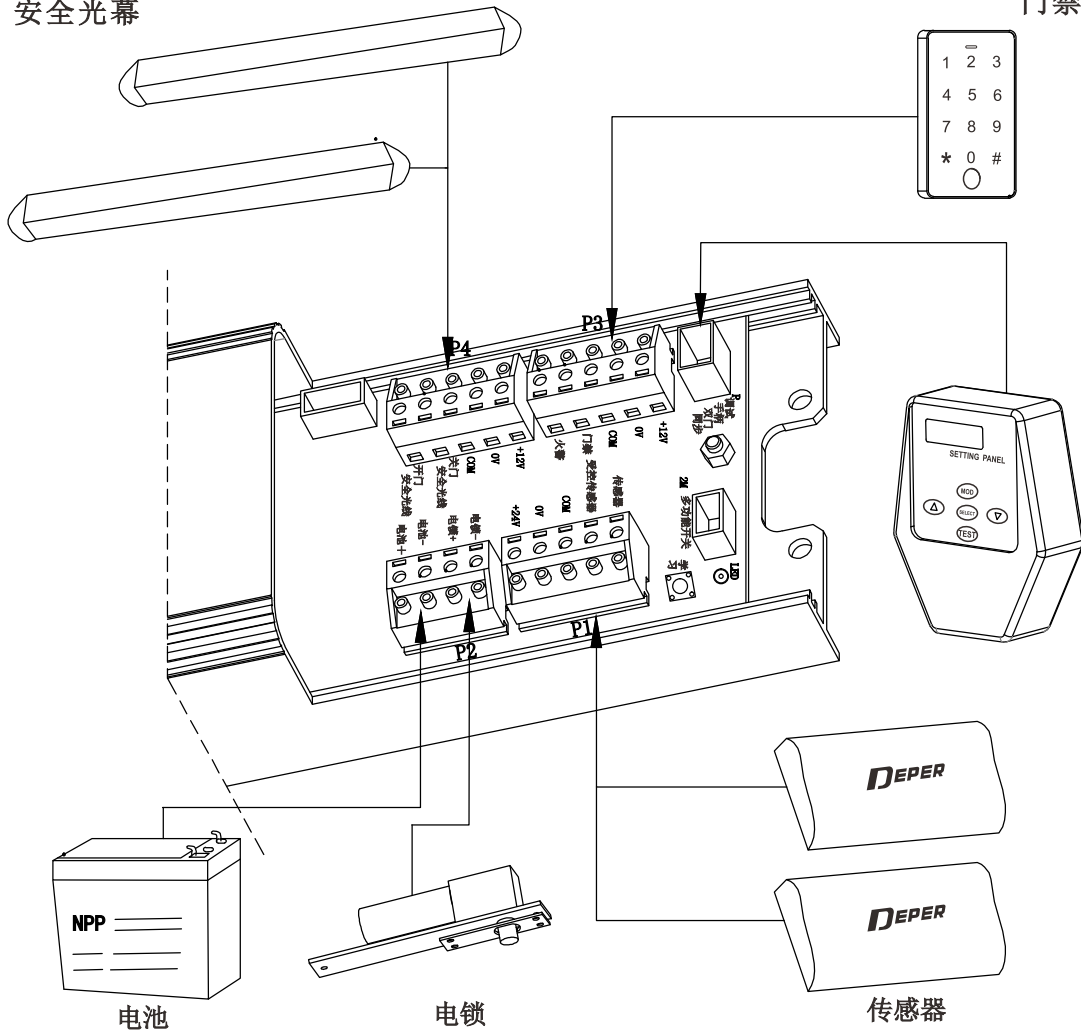
自动：所有信号输入均有效。

四、电气连接



安全光幕

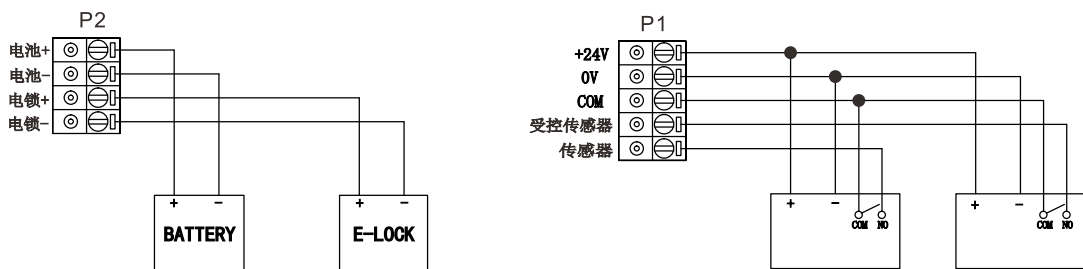
门禁



电池

电锁

传感器



五、双门同步设置（选配）

