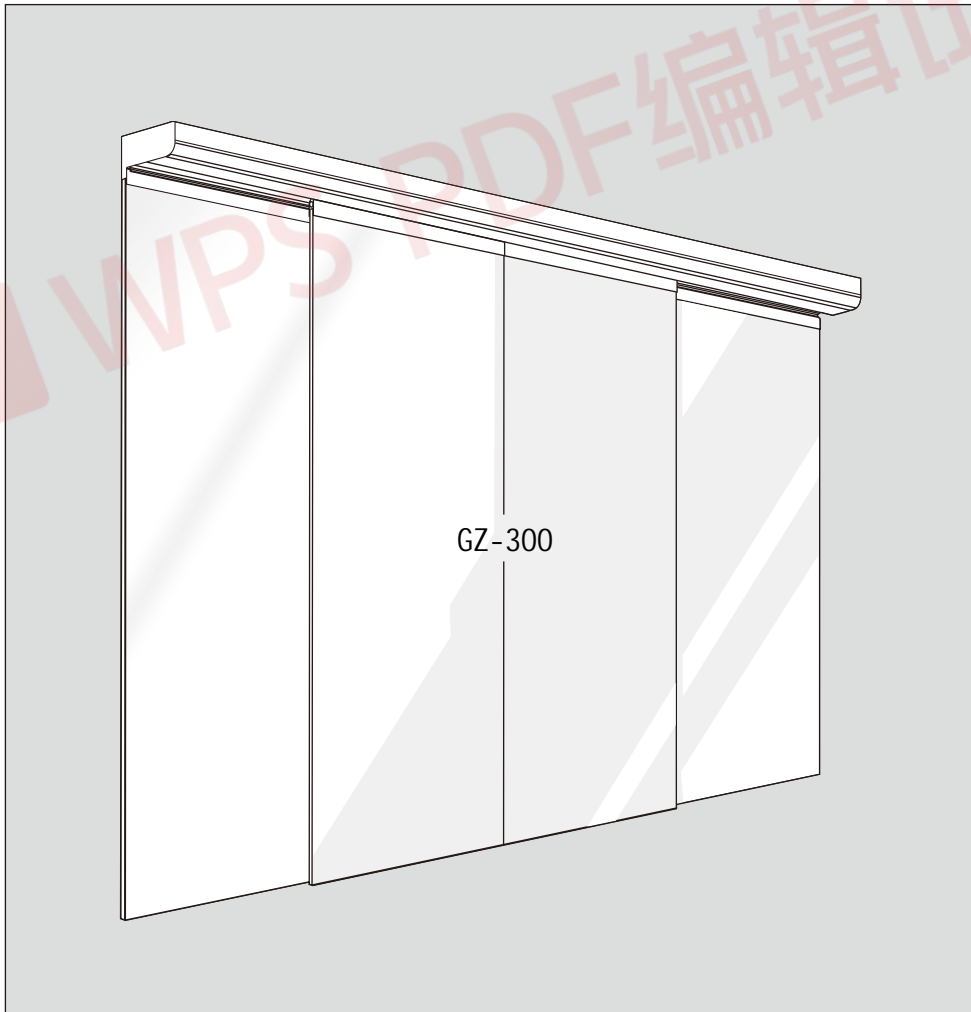
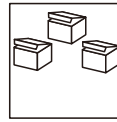


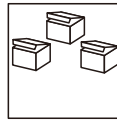
盖卓欧款GZ-300 AUTO DOOR 施工及使用说明书



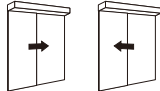
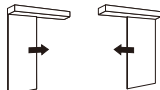
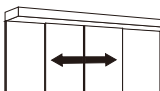
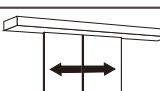
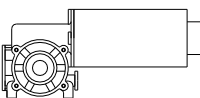

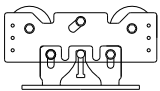
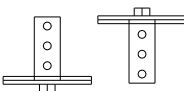
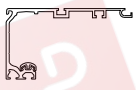
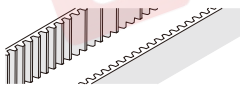
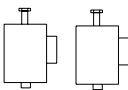

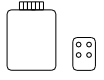
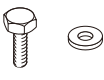
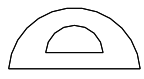


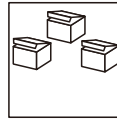
— 目 录 —

1,目录.....	1
2,表面安装动力装置部件一览表.....	2
3,表面安装断面图.....	3
4,动力装置部件的安装伴置.....	4
5,电机控制器的安装.....	5
6,皮带连接件的安装.....	5
7,张紧轮的安装.....	6
8,吊架的安装.....	7
9,门体的调节.....	8
10,首次启动.....	9
11,电脑控制器功能装置说明.....	11
12,操作模式默认参数.....	12
13,参数设定描述.....	13
15,各电器的连接.....	15
16,传感器接线图.....	15
17,遥控器接线图.....	16
18,安全电眼接线图.....	16
19,紧急停止 紧急推开接线图.....	17
20,档位开关接线图.....	17
21,后备电源接线图.....	18
22,电锁接线图.....	18
23,双门连动接线图.....	19
24,火警专用接线图.....	19
25, 马达接线图.....	20
26, 编码器接线.....	20
25,检查步骤.....	21
26,异常诊断.....	22

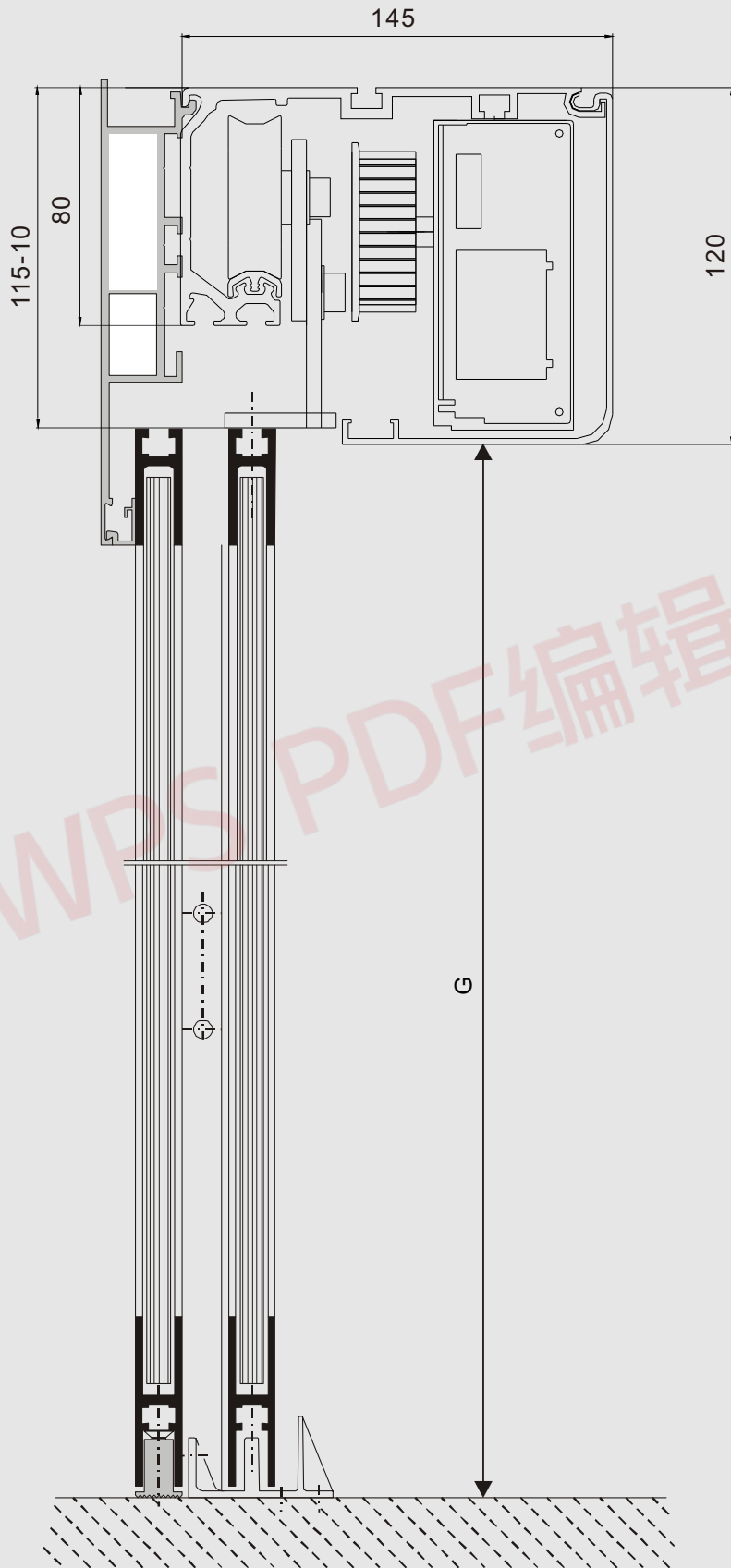


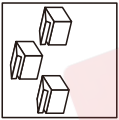
表面安装式装置部件一览表

	单开门
	单开门
	双开门
	双开门
	马达装置
	张紧轮装置
	吊架装置
	皮带固定装置
	铝合金轨道
	皮带
	止位器装置
	控制装置
	遥控器
	螺丝包
	传感器

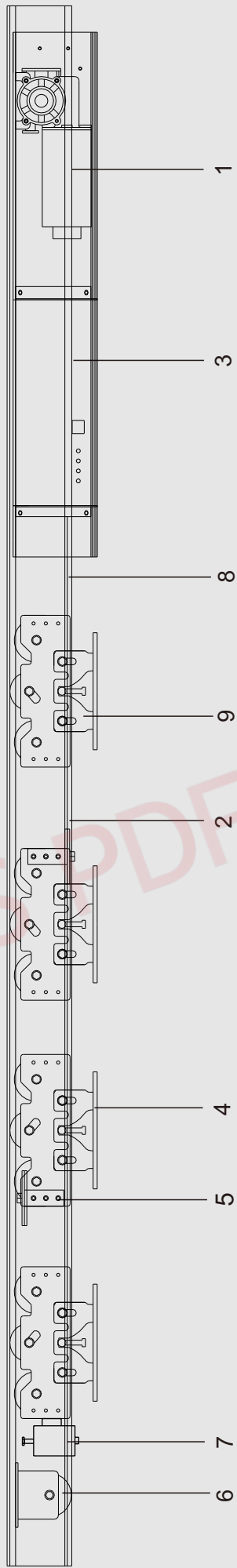


■ 断面图





动力梁装置部件的安装位置



1 马达装置

2 皮带

3 控制装置

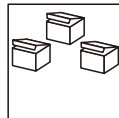
4 吊架装置

5 皮带固定装置

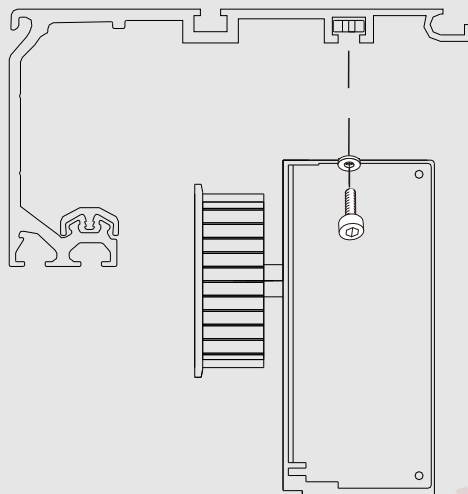
6 张紧轮装置

7 止位器装置

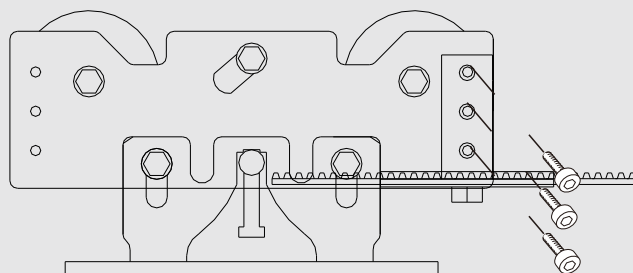
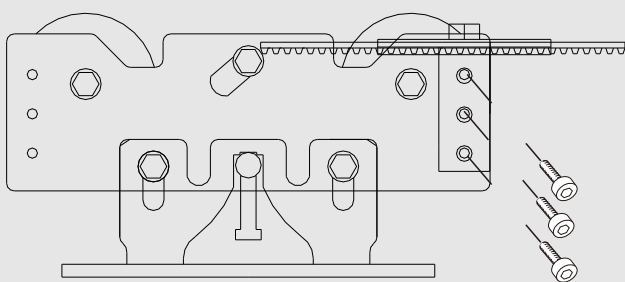
8 铝合金梁

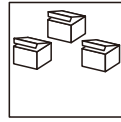


电机控制器的安装

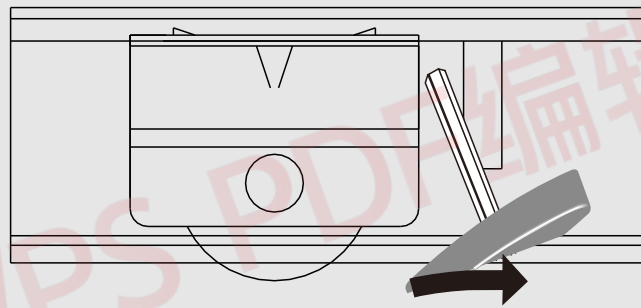
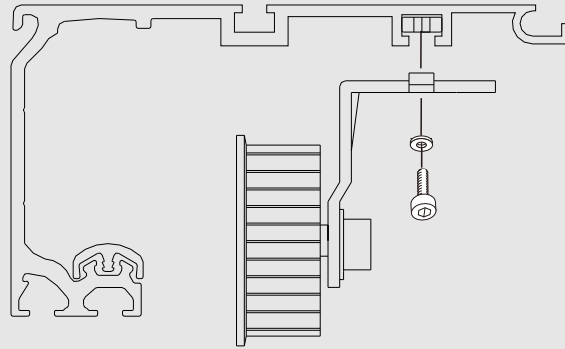


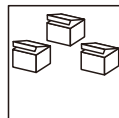
皮带连接件的安装



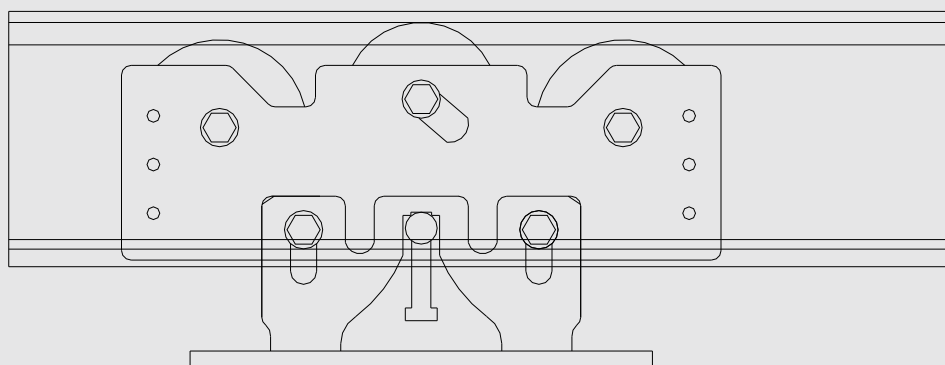


张紧轮的安装与调节

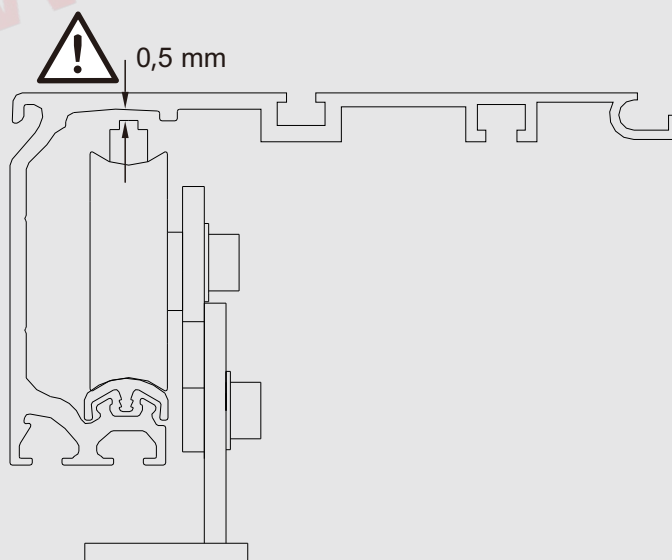


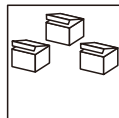


吊架的安装

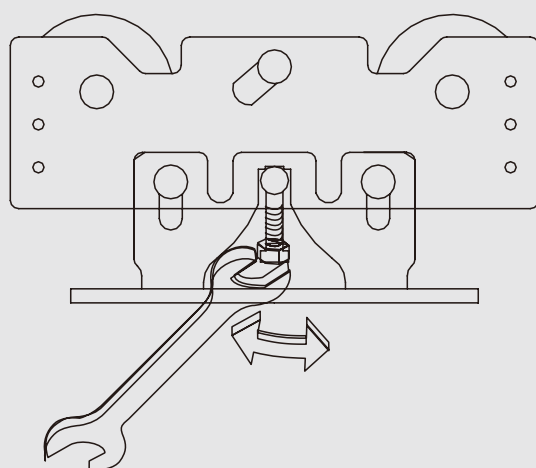
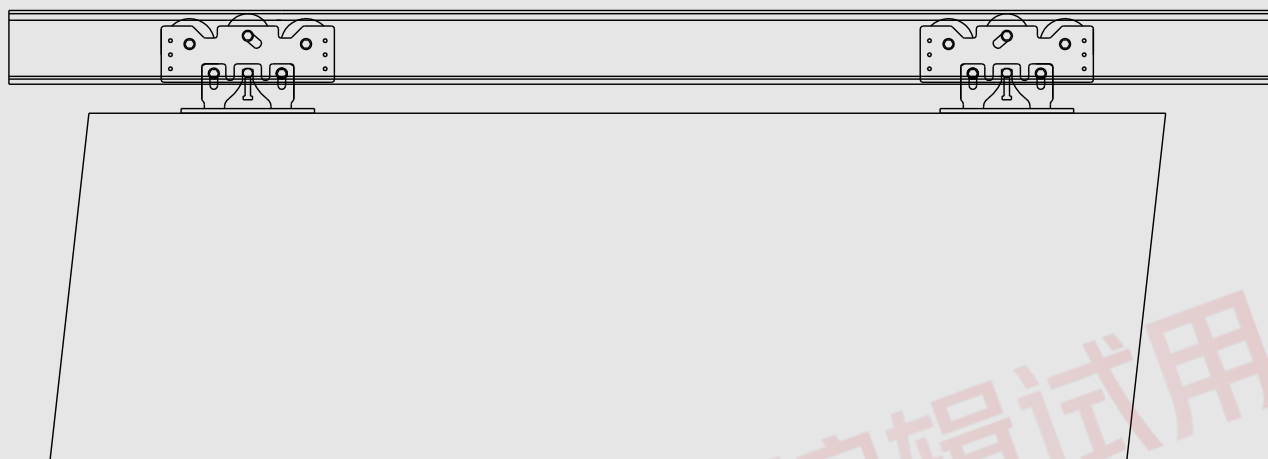


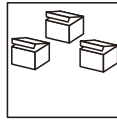
注：防脱轮与铝合金轨道保持0.5mm距离





门体安装高度的调节





首次启动 试运行

1, 所有的基本组件和元件及选配件都已经装配排列好, 并且电线已经连接好。

2, 移动门能够轻松移动。

3, 启动自我学习

为了确定参数, 系统必须进行自我学习循环, 接下“学习键”感应门关闭并进行自我学习循环。

学习完成后系统将储存学习参数, 再次断电后系统不进行重新学习循环。

(注: 在感应门自我学习过程中, 所有一级, 二级, 三级信号都停止工作)

4 控制系统对于日常的操作已默认设置到最佳状态, 如须进行其他参数设定, 需通过控制单元进行设定见“P12”

5, 从新进行基本设定(一键恢复出厂设置)

控制系统有一键恢复出厂设置功能, 按下“学习键”5秒所有参数恢复默认参数, 出厂默认参数见“P12”

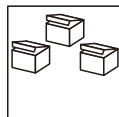
6, 急停按钮, 手动, 紧急推开

此信号为一级信号, 最优先级信号, 介入此信号后二级三级信号将不起作用, 当感应门在运行时, 按下急停按钮后感应门立刻停止, 当释放急停按钮后, 感应门慢慢关闭, 关闭后正常运行。

7, 火警信号

此信号为二级信号, 为次优先级信号, 介入此信号后三级信号将不起作用, 当感应门在运行时或锁止时介入此信号后门紧急打开。打开后不动为全开模式。当释放此信号后, 感应门恢复正常。

8, 除去急停信号和火警信号外的所有信号为三级信号。



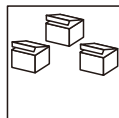
9, 首次通电

首次通电，按下学习键，门慢速关闭，直到关闭位置为止。门以一个设定好的速度打开，前2秒 运行检测门体重量，2秒后慢速打开，直到完全打开，打开后慢速关闭，学习完成。

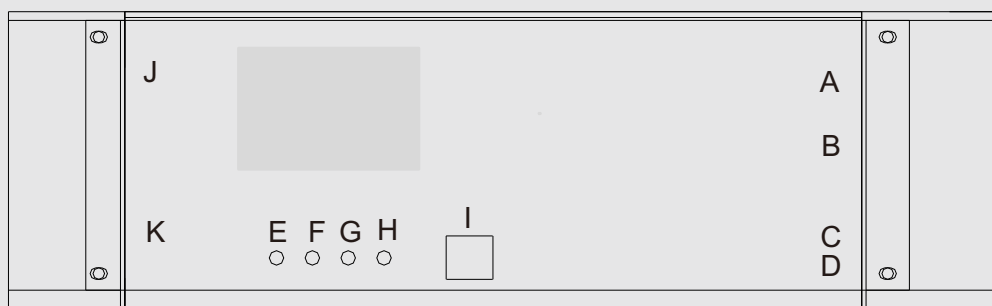
此功能可以测量门页重量，来决定其运行程序。

跟具不同的重量运行不同的程序，以达到极致的运行。

WPS PDF编辑试用



电脑控制器功能装置说明



控制系统装置部件一览表

A 220V电源接线口

B 24V备用电池接线口

C 电机接线口

D 编码器接线口

E 测式键

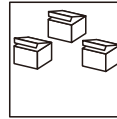
F 学习键（恢复键）

G 功能选择键

H 参数调节键

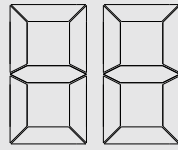
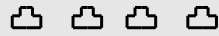
I 遥控器接线口

J 功能接线口



操作模式

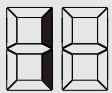
参数修改



代码

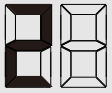
模式

参数描述



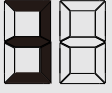
UPS工作状态

数字1为停电正常状态，2为停电开门状态，默认1



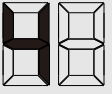
开门速度调节

数字1-9循环，9为最大开门速度，默认速度7



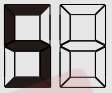
关门速度调节

数字1-9循环，9为最大关门速度，默认速度5



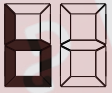
开门方向调节

数字1左开方向，数字2右开方向，默认1左开方向



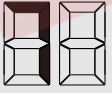
开门停留时间调节

数字1-9循环，9为最大停留时间，默认时间1



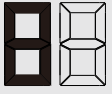
一次二次感应调节

数字1为一次感应，2为二次感应。默认1



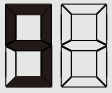
缓冲距离调节

数字1-9循环，9为最大缓冲距离，默认5



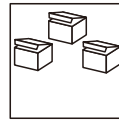
半开调节

数字1-9循环，9为最大开门幅度，默认幅度5



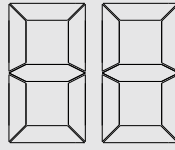
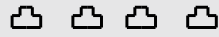
关门上锁调节

数字1为关门不上锁，数字2为每次关门上锁，默认1



操作模式



参数修改



参数设定描述












UPS工作状态

-  数字1为停电正常状态
 -  数字2为停电开门状态
- 默认1



开门速度

-  10cm/秒
-  20cm/秒
-  30cm/秒
-  40cm/秒
-  50cm/秒
-  55cm/秒
-  60cm/秒
-  65cm/秒
-  70cm/秒





关门速度

-  10cm/秒
-  20cm/秒
-  30cm/秒
-  40cm/秒
-  50cm/秒
-  55cm/秒
-  60cm/秒
-  65cm/秒
-  70cm/秒



开门方向调节

-  数字1左开方向
 -  数字2右开方向
- 默认1左开方向





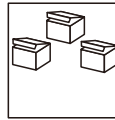
开门停留时间调节

-  0/秒
-  1/秒
-  3/秒
-  5/秒
-  10/秒
-  15/秒
-  20/秒
-  25/秒
-  30/秒



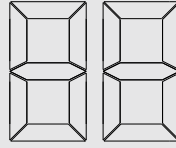
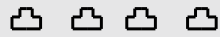
一次二次感应调节

-  数字1为一次感应
 -  数字2为二次感应
- 默认1



操作模式










参数修改



参数设定描述












缓冲距离调节

-  20mm
-  35mm
-  40mm
-  50mm
-  60mm
-  75mm
-  80mm
-  90mm
-  100mm





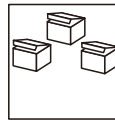
半开调节

-  30%
-  35%
-  40%
-  45%
-  50%
-  55%
-  60%
-  65%
-  70%



关门上锁调节

-  数字1为关门不上锁
 -  数字2为每次关门上锁
- 默认1



传感器接线图

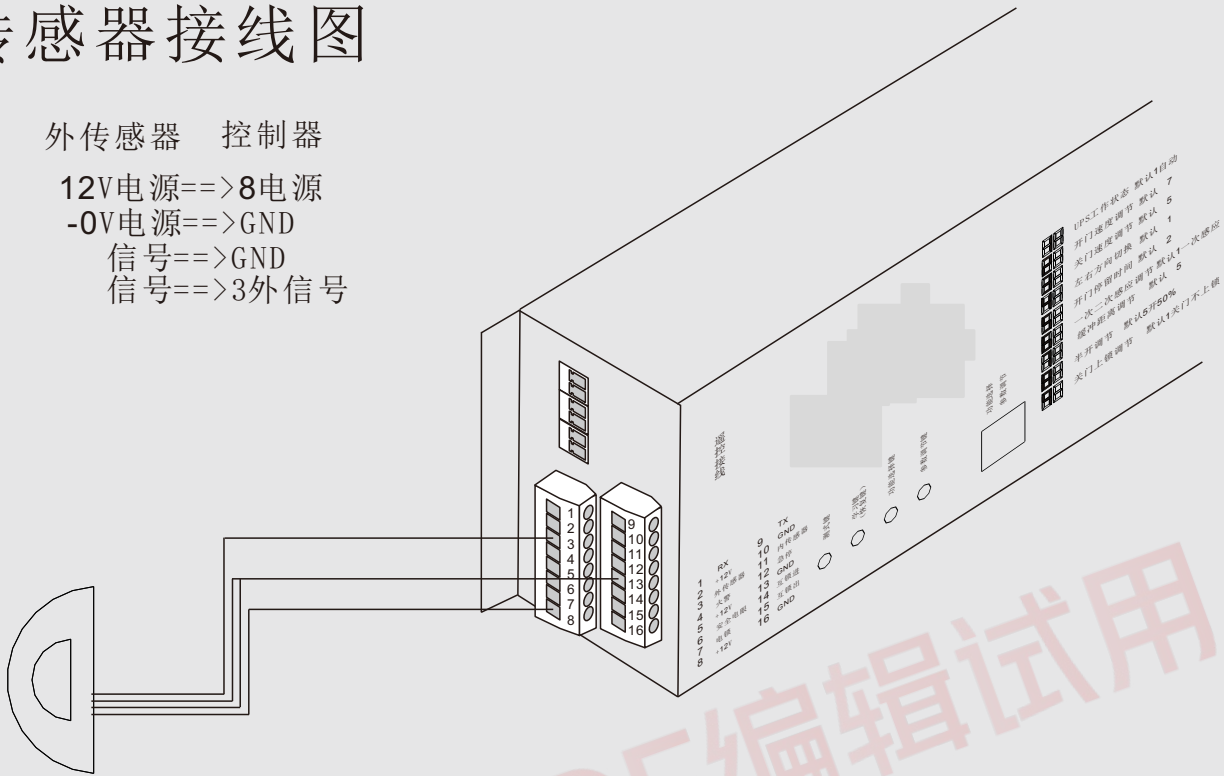
外传感器 控制器

12V电源==>8电源

-0V电源==>GND

信号==>GND

信号==>3外信号



传感器接线图

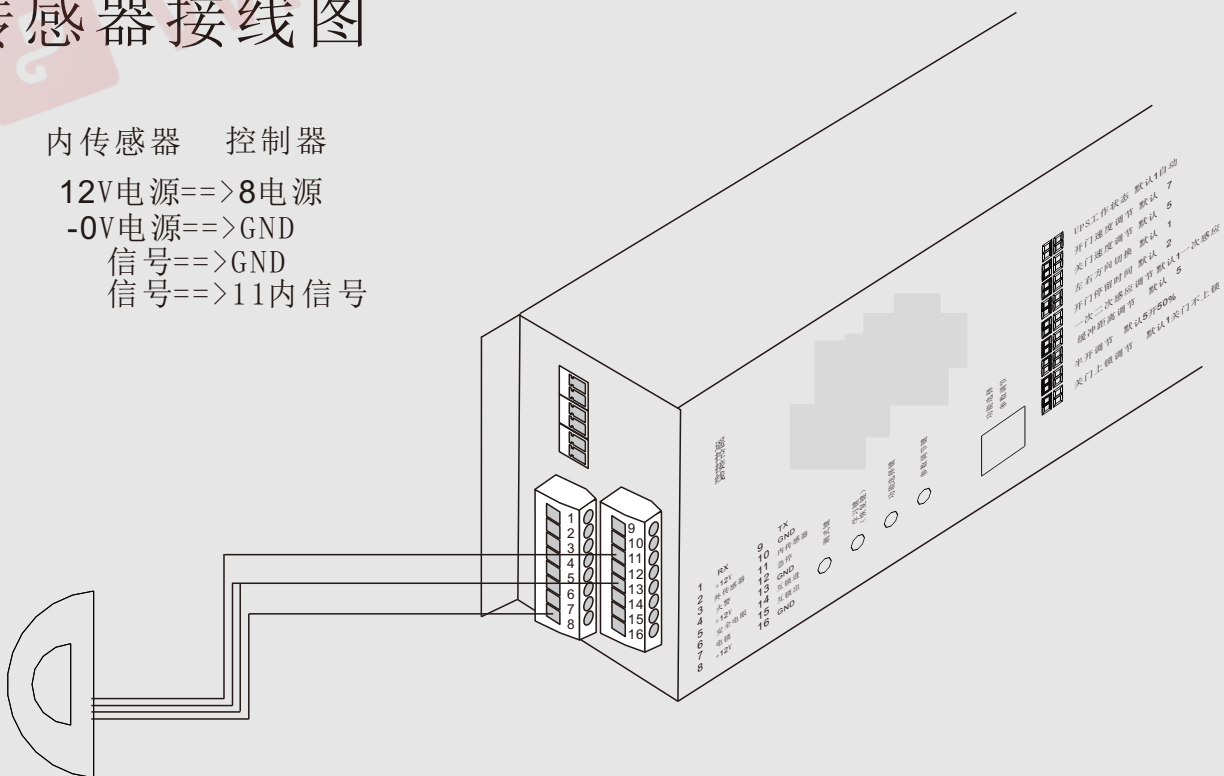
内传感器 控制器

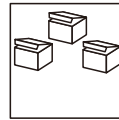
12V电源==>8电源

-0V电源==>GND

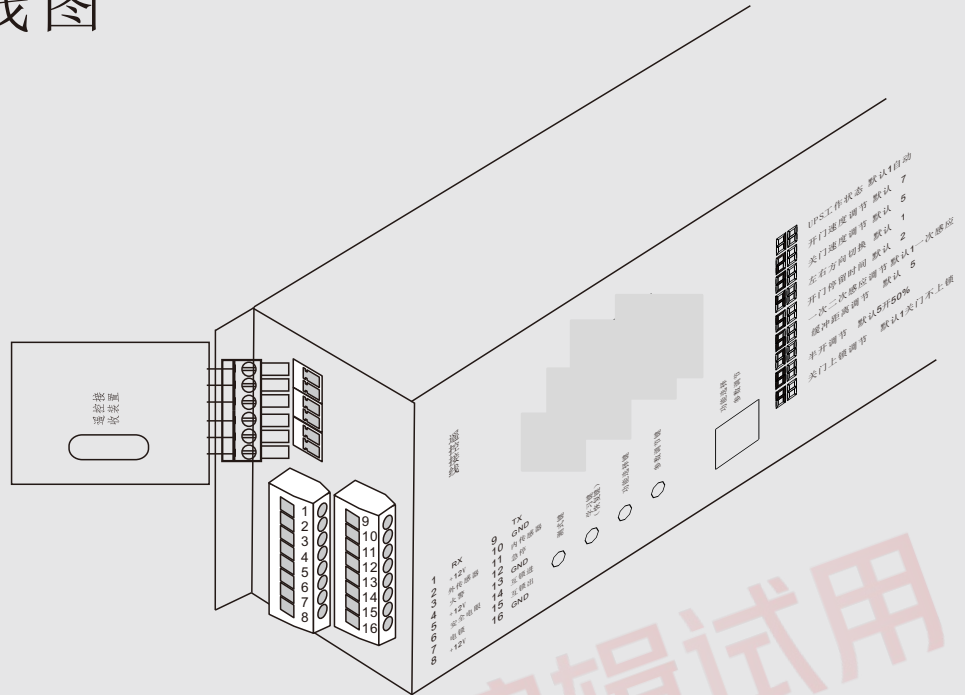
信号==>GND

信号==>11内信号





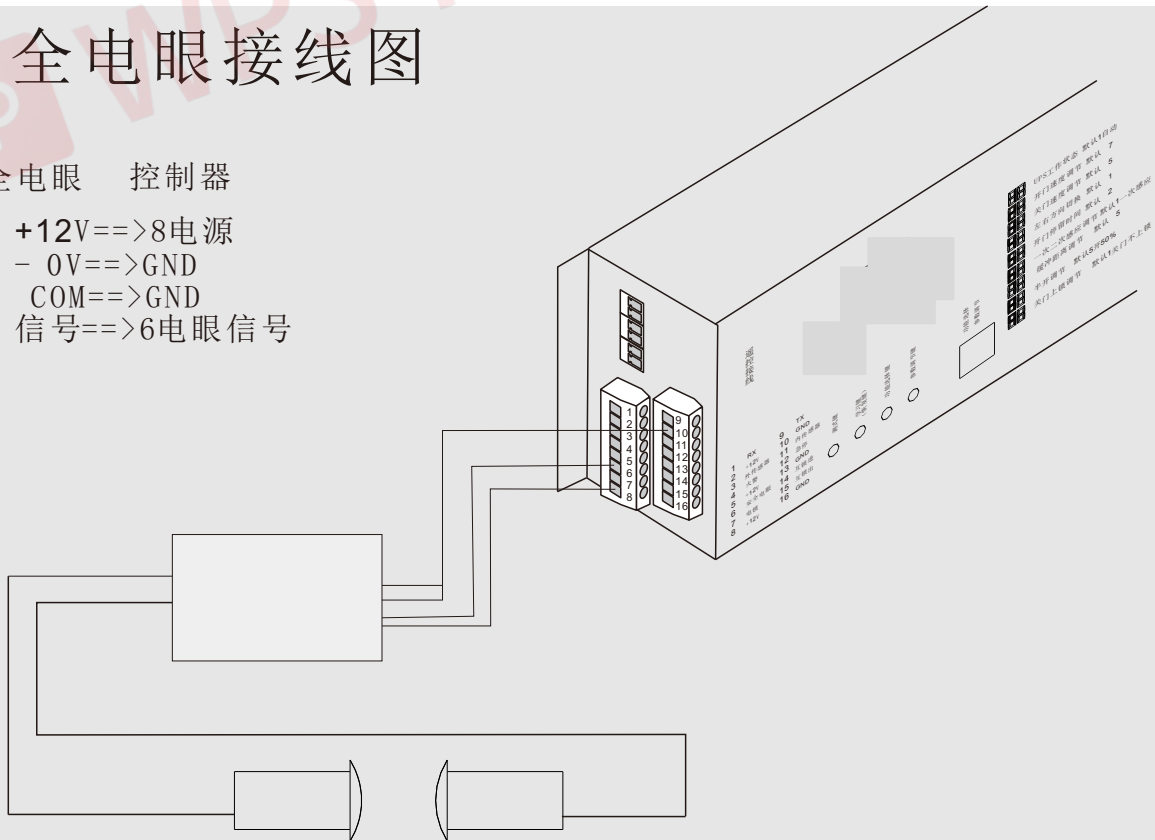
遥控器接线图

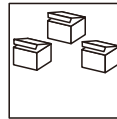


安全电眼接线图

安全电眼 控制器

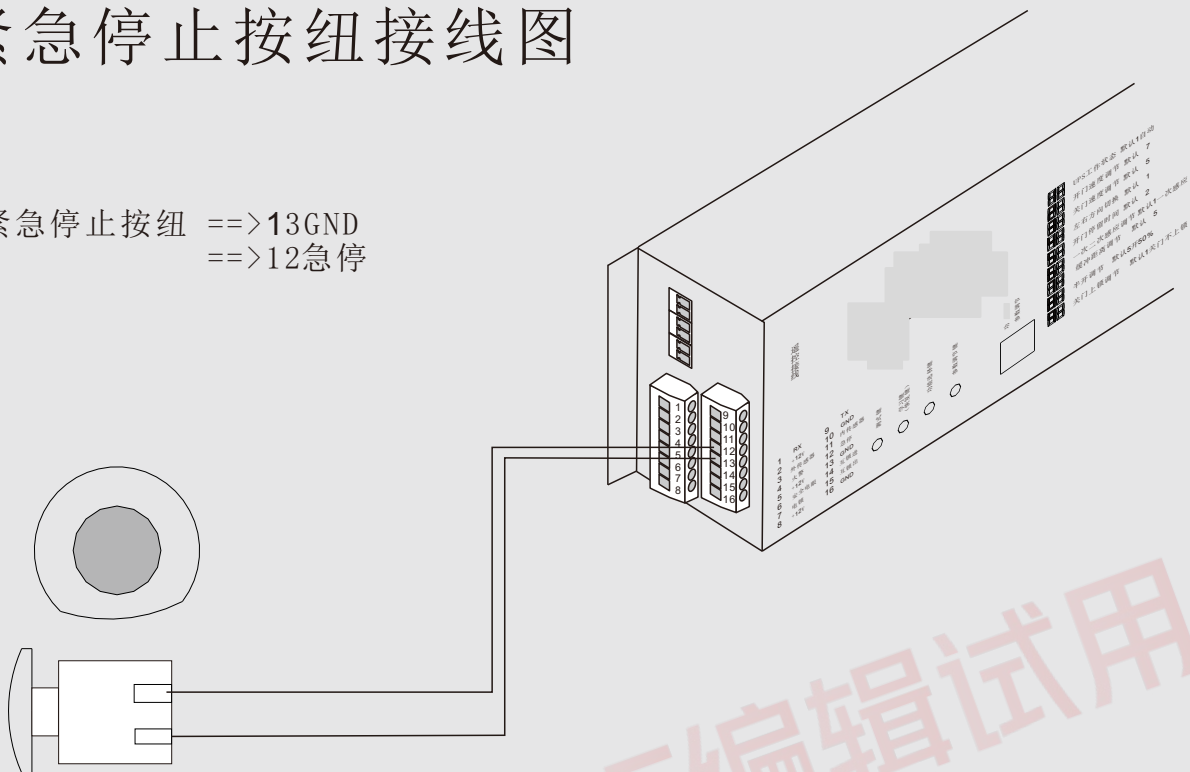
- +12V==>8电源
- 0V==>GND
- COM==>GND
- 信号==>6电眼信号





紧急停止按钮接线图

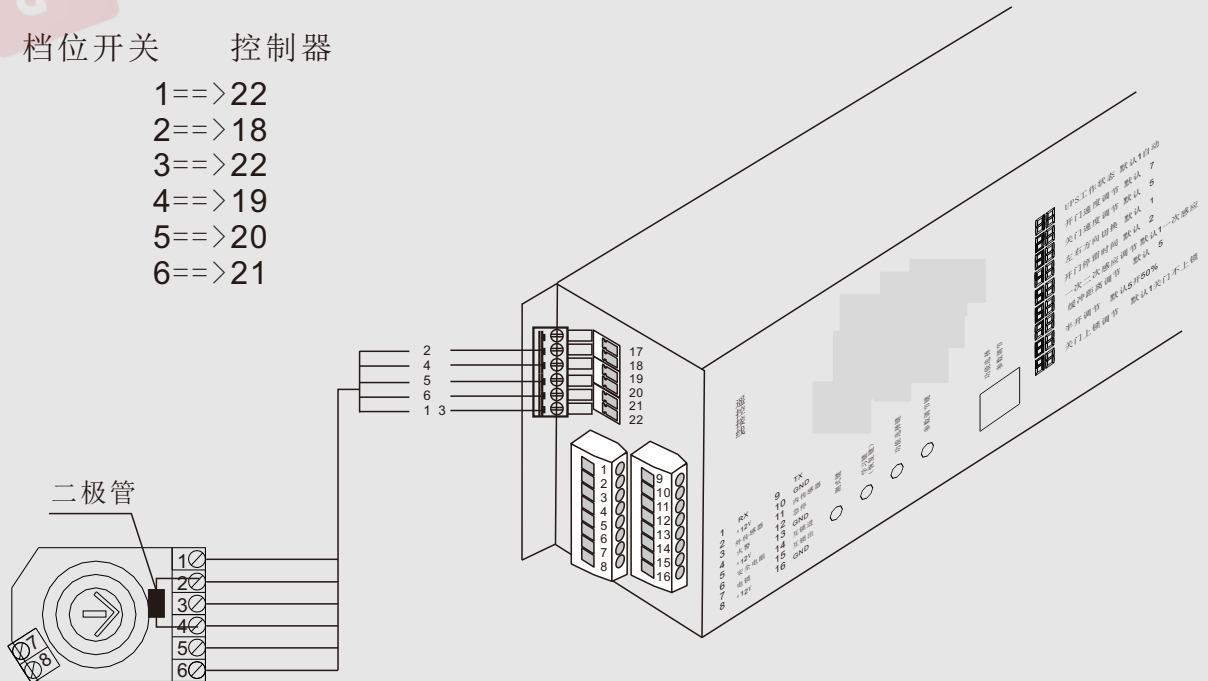
紧急停止按钮 ==> 13GND
 ==> 12急停

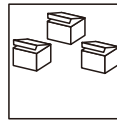


档位开关接线图

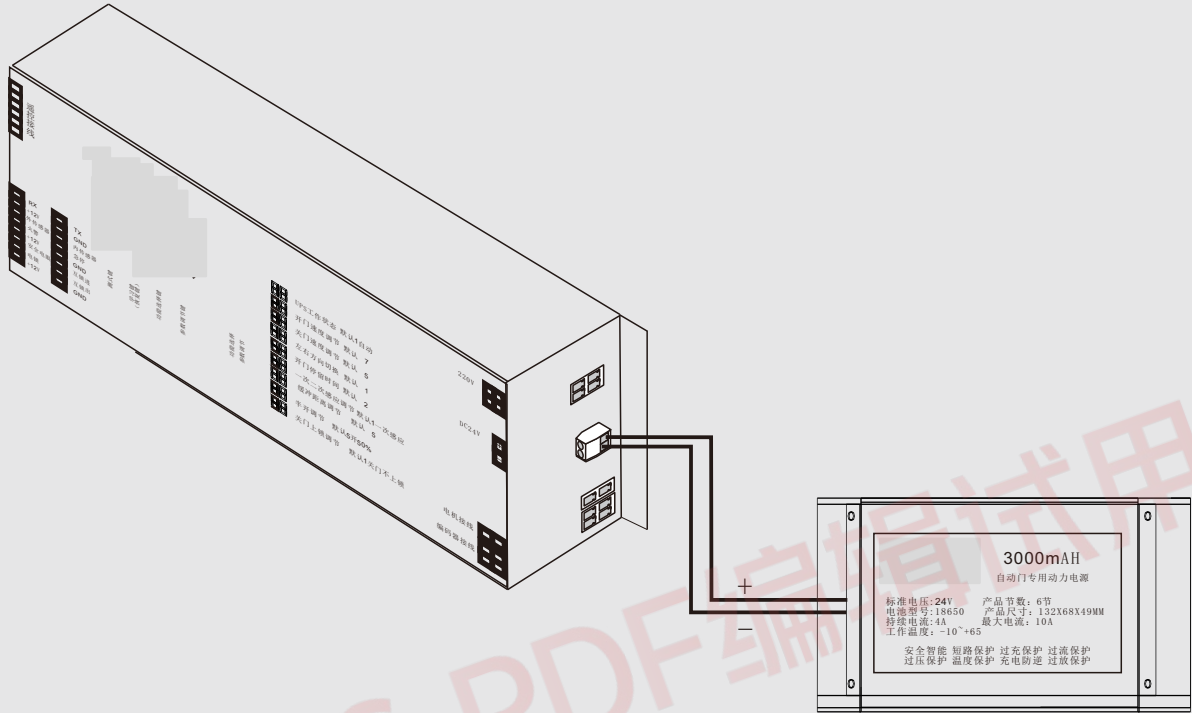
档位开关 控制器

1==>22
 2==>18
 3==>22
 4==>19
 5==>20
 6==>21





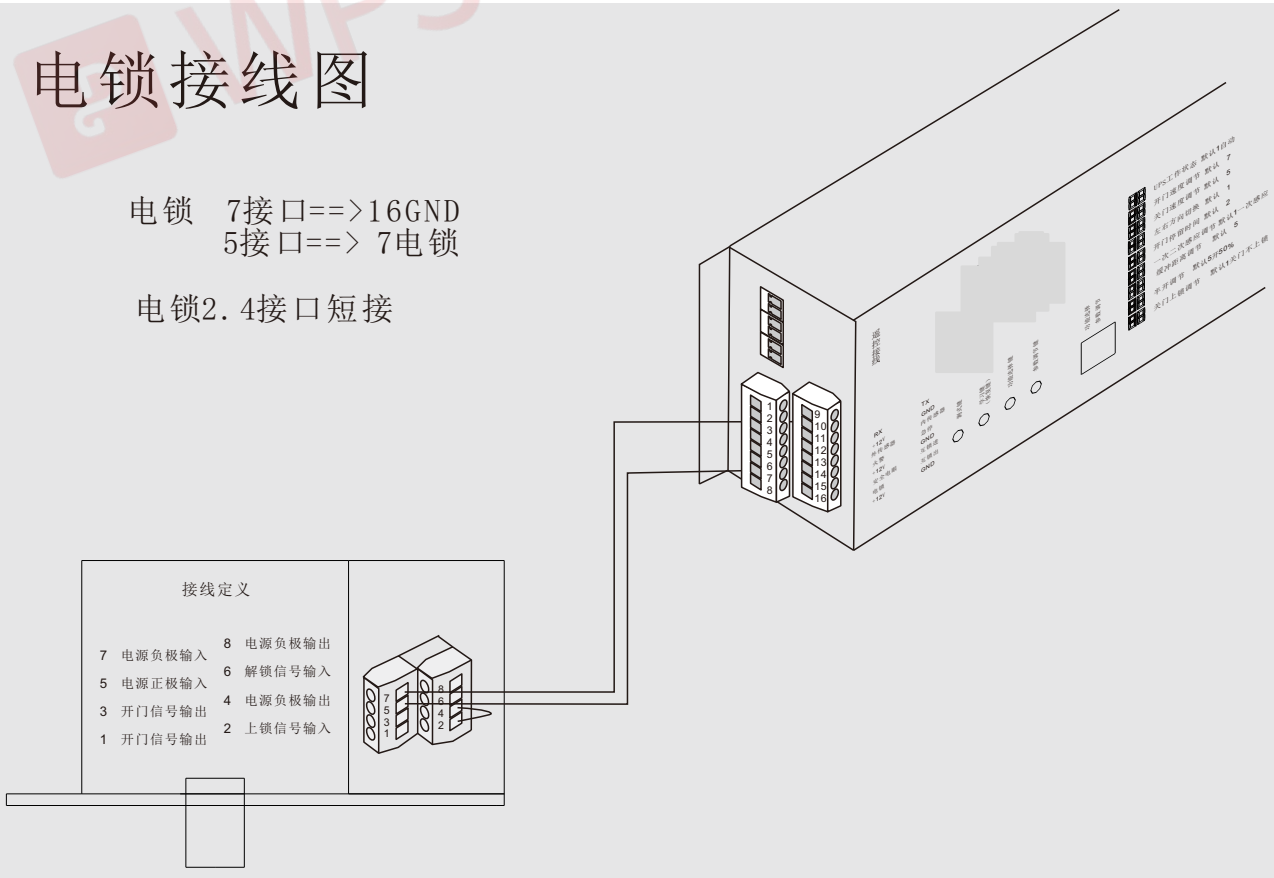
24V后备电源接线图

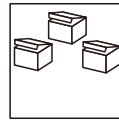


电锁接线图

电锁 7接口==>16GND
5接口==>7电锁

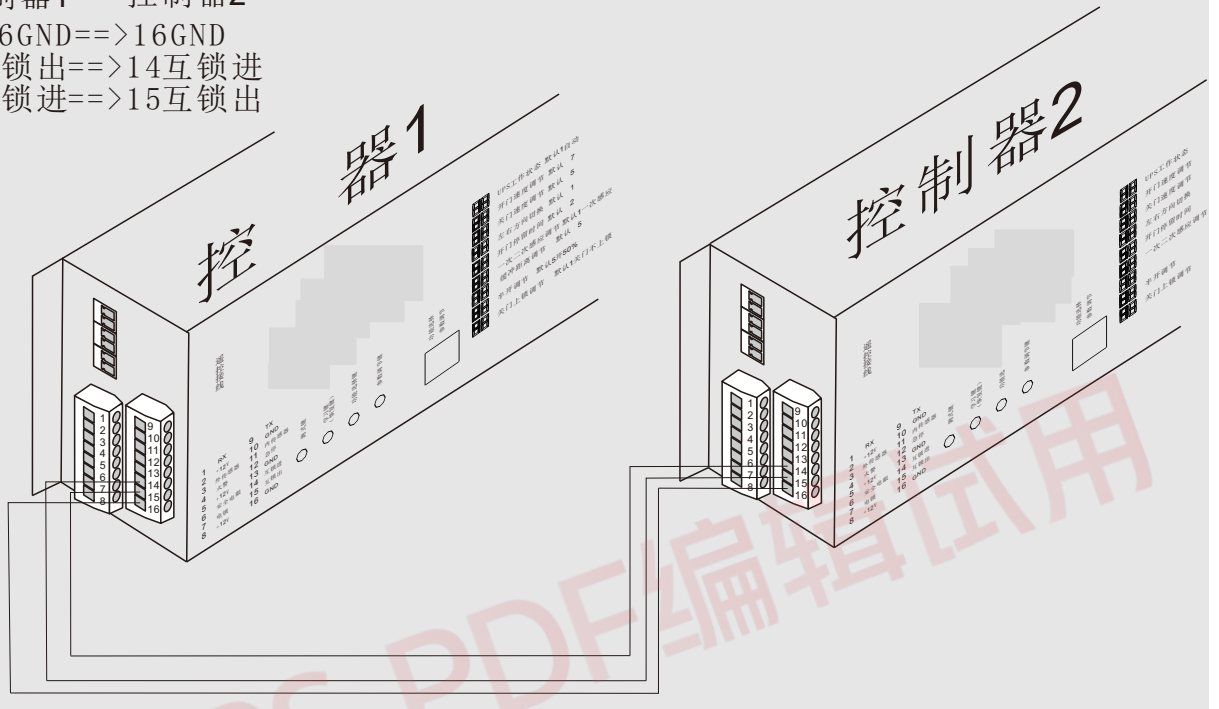
电锁2、4接口短接





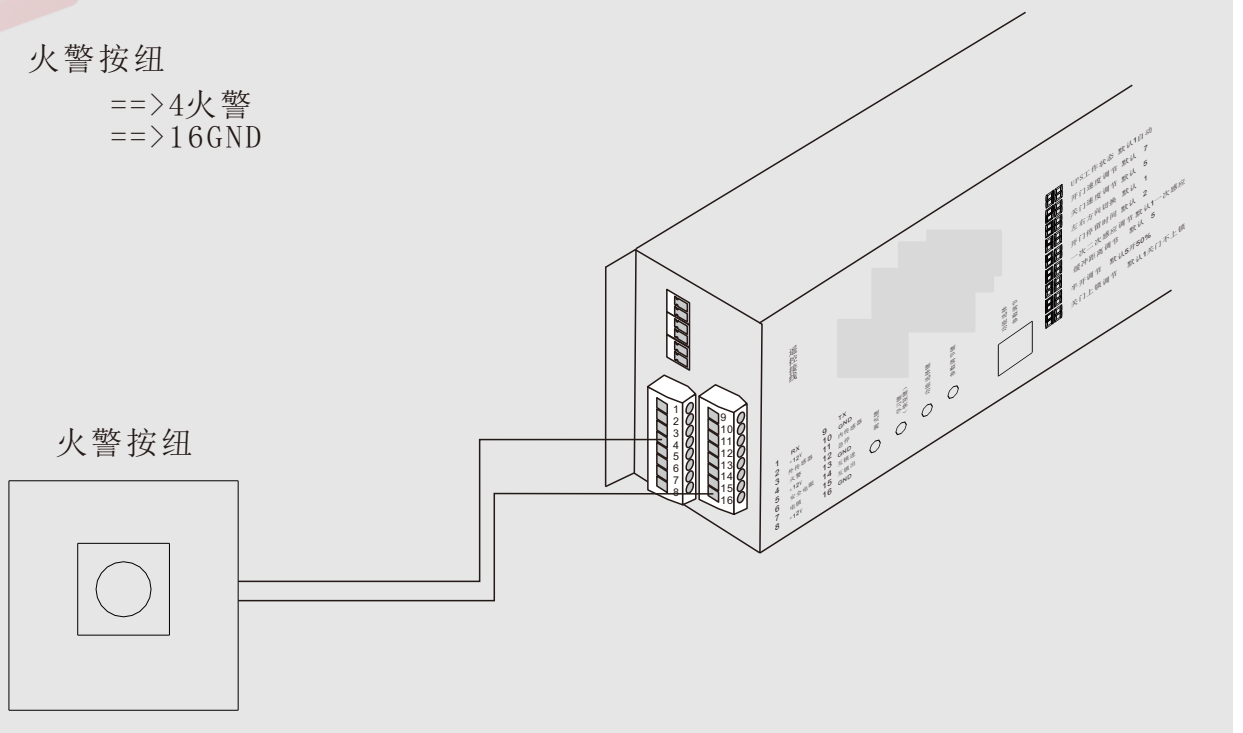
双门连动接线图

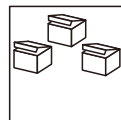
控制器1 控制器2
16GND==>16GND
15互锁出==>14互锁进
14互锁进==>15互锁出



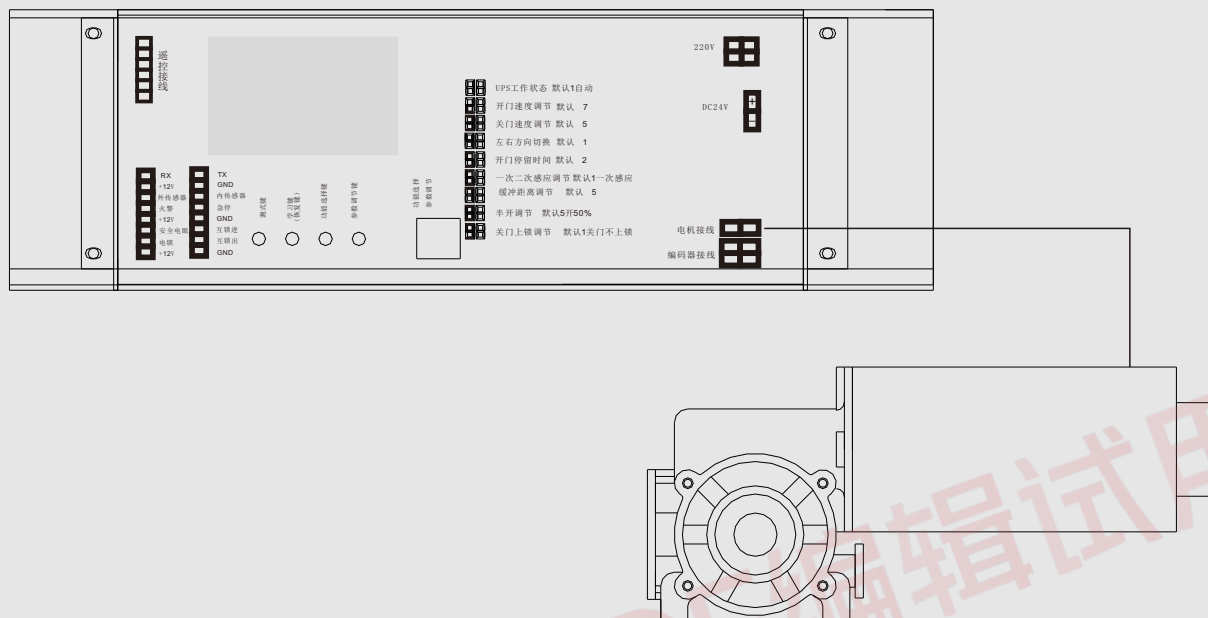
火警专用接线图

火警按钮
==>4火警
==>16GND

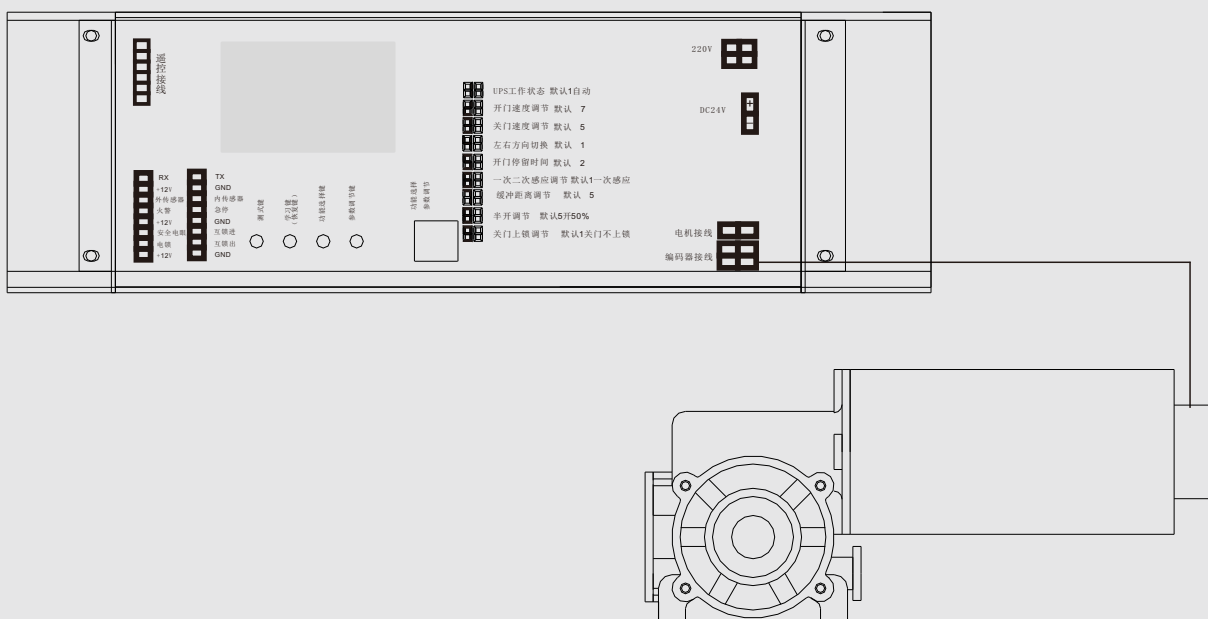


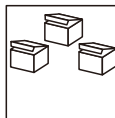


马达接线图



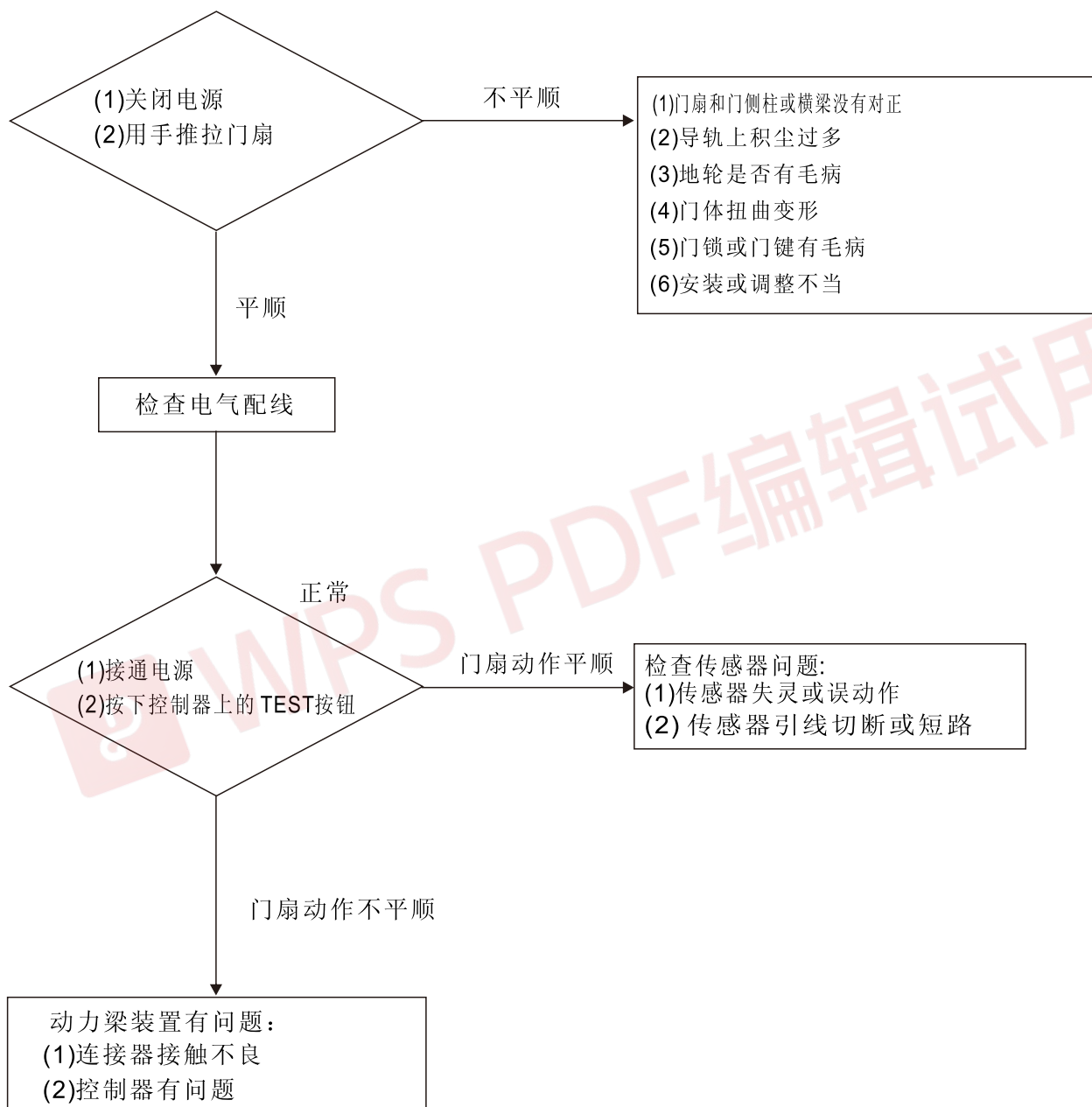
编码器接线

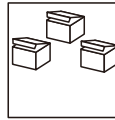




检查步骤

自动门不动作时，请按下图步骤进行检查





异常和诊断（承前）

异常情况	原因	确认事项	处理方法
门开关时动作太慢或不流畅	<ul style="list-style-type: none"> ● 开启或关闭速度太慢 ● 缓冲距离设定太大 ● 开关门时有人碰到门体或有异物而造成异常模式. ● 行走阻力太大. 	确认开关门设定值 切断电源，用手开关门确认导轨内有无垃圾确认是否有障碍物	调整开关门速度值 调整缓冲设定值 让门体暂时关闭一次 清除垃圾 清除障碍物
门不动	<ul style="list-style-type: none"> ● 电源没有接通 ● 传感器故障 ● 门上锁 ● 门导轨内有垃圾 ● 连接线是否接触不良或断路 	查看断路器 查看电源开关是否打开 查看门是否被锁上 关闭电源确认门体是否平滑移动 查看连接	接通断路器 打开电源开关 更换传感器 打开门锁 清除垃圾或障碍物 重新连接或更换
门关不上	<ul style="list-style-type: none"> ● 传感器持续工作 ● 安全传感器持续工作 ● 传感器信号线短路 	在传感区内有移动物体导致错误动作 在传感区内没有移动物体导致错误动作 检查安全光电头或受光器上有垃圾 光轴走偏 拆下接线端子上的信号线后，门是否关闭	在传感区内移走移动物体 更换传感器 清除垃圾 调准光轴 更换信号线
门会自动开关	<ul style="list-style-type: none"> ● 传感器误动作: 1.检测区内是否有移动物体 2.门附近有发出强烈的电波 3.与其他传感器的检测区重叠 4.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内移开 把发出强烈的电波的机器移开 转换防干扰开关 把日光灯从检测区内移开 更换传感器
门不全开	<ul style="list-style-type: none"> ● 设定于半开模式 	检查全/半开宽度门开启开关	切换到全开模式
门扇抖动	<ul style="list-style-type: none"> ● 启动力矩设定错误 		设定启动力矩