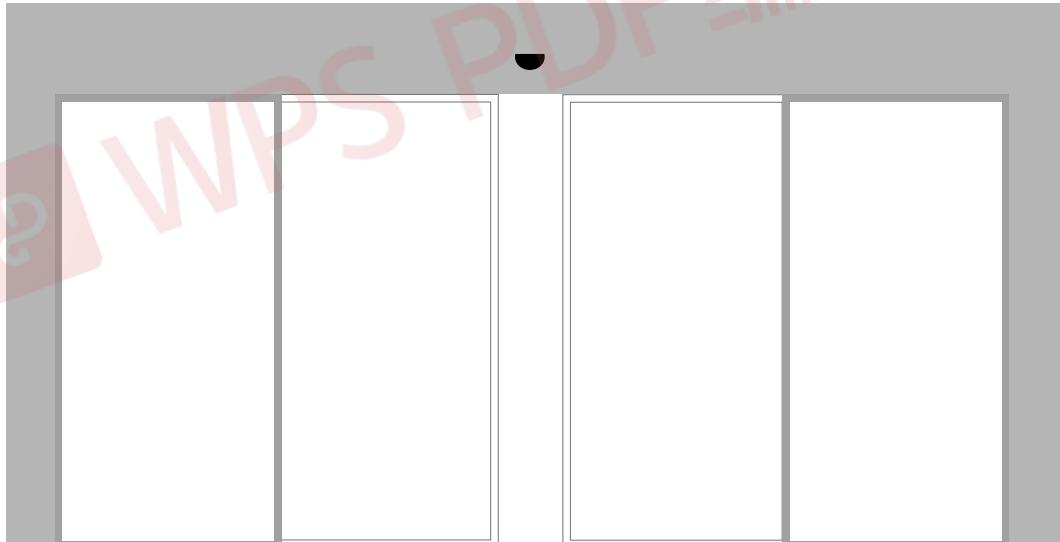




施工说明书

盖卓GZ-250控制 系列自动门

- 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。
- 根据有光电气施工的法令，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、有关安全注意事项	1
2、关键提示	2
3、导轨装置部件安装配置图	3
4、导轨、吊架截面图	4
5、施工工程	5
6、产品特点，技术指标	6
7、装箱零部件一览表	7
8、双开式皮带的安装	8
9、皮带长度参数表	8
10、单开式皮带的安装	9
11、遥控器的使用	9
12、功能配件的连接	10
13、开启和关闭的调整	11
14、故障排除	12-13

有关安全的注意事项

注：用户务必遵守的内容和种类用以下图示和说明



警 告 处理失误时，会产生令使用者死亡或负伤的可能。



注意 处理失误时，会产生使用者收到伤害或发生物质损失的可能性。



此图表示不得进行的
“禁止”内容。



此图表示必须的
“强制性”内容。



警告

① 施工和调整请务必按照施工说明书进行。

施工和调整中如有不慎，会造成火灾，触电，坠落等事故。

② 施工作业时请勿让通行者通过自动门或靠近作业现场。

如工具或部件不慎坠落，会造成人员伤害。

③ 请勿改造零件。

会造成火灾，触电，附落等事故。

④ 请勿使用规定电压，频率以外的电源。

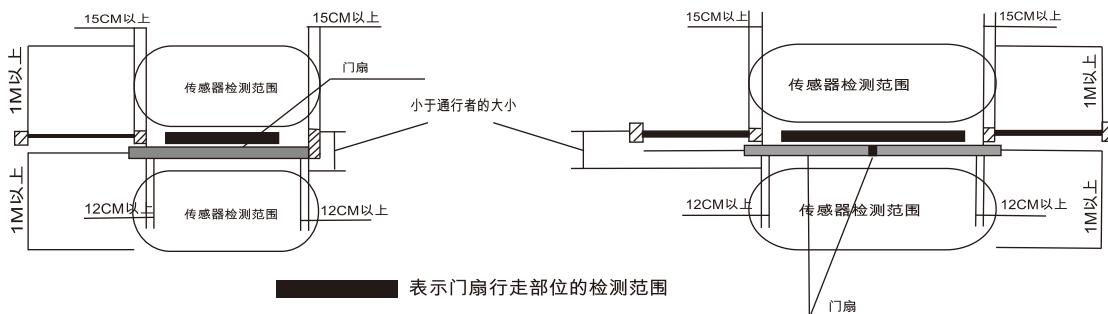
会造成火灾，触电等事故。

⑤ 请设置，调整传感器，使门的开口部位充分进入检测范围，不出现死角。

如检测范围过小或留死角，会使通行者被门冲撞或夹击，造成伤害。

⑥ 请务必设置安全光线，确保门扇行走部位的检测范围。

否则会使通行者被门扇冲撞，夹击，造成伤害。



⑦ 万一上述检测范围无法确保，为保证通行者通过检测范围，请务必通过放置盆栽植物等方法限制通行，并向业主说明情况。

如有不慎，会使通行者被冲撞，夹击，造成伤害。

尊敬的安装工程师：以下是大家在安装(应用)实例中汇总的小秘诀，希望能和您一起分享！

门不动的问题：

1、电源不通，没有送电：

重新送电。

2、处在遥控锁门或常开：

将遥控器按到自动。

3、存在断线：

检查排除感应器、电控器、电机、安全光线，存疑的接线。

4、安全光线失灵：

解除安全光线接线，门就能正常运行，更新安全光线或电控器，同时排除其它存疑问题的部件。

5、感应器失灵：

解除感应接线，按下“测试键”门都能正常运行后，同时排除其它存疑问题的部件后，更新感应器。

6、控制器失灵：

解除感应接线，多次按下“测试键”门都不能正常运行，检查相接电机的线。同时排除其它存疑问题的部件后，更新电控器。

7、电机失灵：

解除感应接线，多次按下“测试键”门都不能正常运行后，检查相接电机的线。更新电机，同时排除其它存疑问题的部件。

8、由于外接其他门禁设备，发出错误信号：

解除门禁接线，多次按下“测试键”，门正常运行时，要检修或更新连接的门禁设备。

9、门体卡住：

检查门体结构变形情况，检查损坏承重部件情况，重新加固或更新部件。

门关不住的问题(感应器)

1、安装的位置，处于横梁下面(因为检测活动等待的两个门体)：

向上移，重新安装。

2、不锈钢包箱框抖动：

加固包箱。

3、灵敏度过大：

向左调小点(用专用小螺丝刀)。

4、天线的位置，偏向内侧：

向外调一点(打开壳，用手身外调整一点)。

遥控器失灵的问题：

1、没有重新对码：

重新对码。

2、用完电：

更新内部电池。

3、手柄故障：

另外1个手柄正常，这个手柄可能无电或存在故障，更新。

4、接收器故障(内置控制器)

已经使用了一个月以上，2个手柄同时失灵，可以判断为接收器故障，更新电控器。

在无意中造成损坏情形：

1、进水(大雨或清洁时进水)。

2、电钻打坏(顶部钻盖板时打穿下来)。

3、调试，没有用专用小螺丝刀，调坏了电位器(错选用大号的螺丝刀)。

4、接错电源线(220V接到其他12V的端子内)。

5、接线松散，引起断路(2根220V的裸线，粘在一起)。

6、高空坠落地上(摔坏)。

常现不合理的情形：

1、接线脱落，造成卡轮(通常是感应器的信号线)；

2、门体超重(超高或超宽)；

3、结构变形，过了一段时间，卡住门(横框和门体焊接不够牢固)。

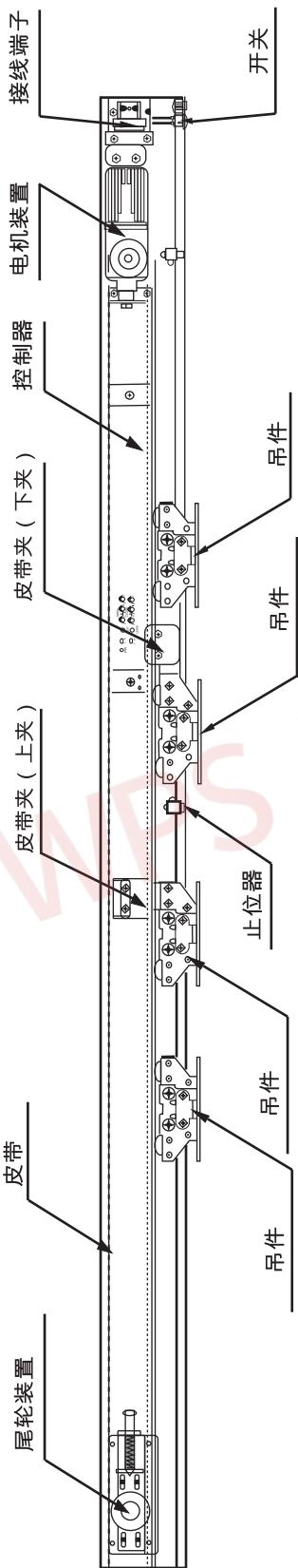
4、滑轮有异物，从导轨上粘到的(电钻下来铝削丝，容易粘上去)。

导轨装置部件安装配置图

各部分名称：

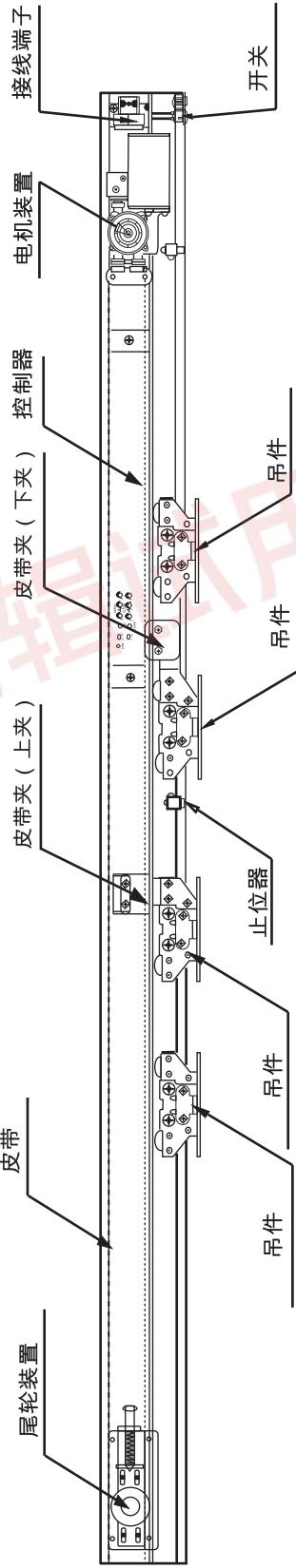
A型

A



B型

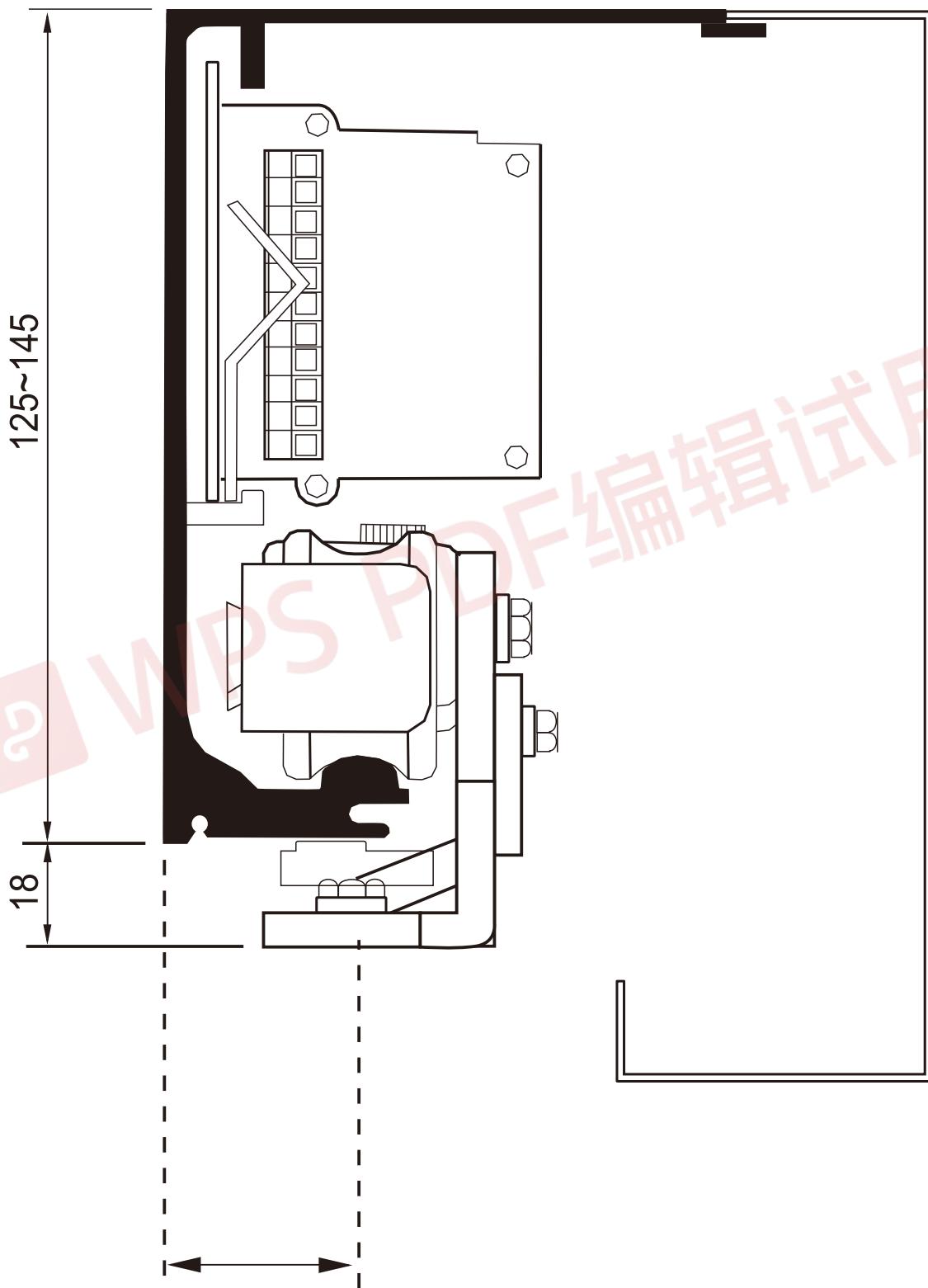
B



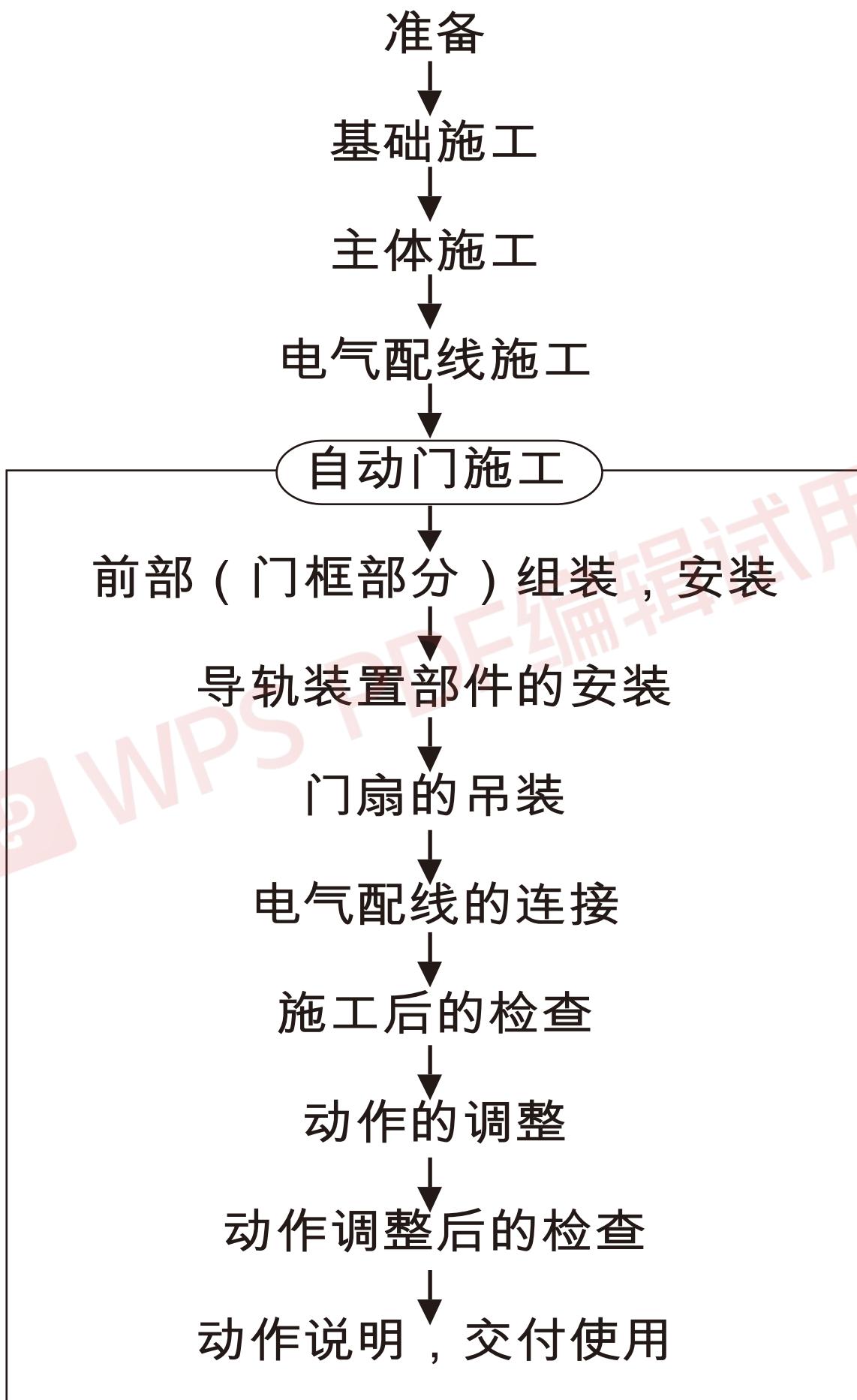
导轨，吊架截面图

截面图：

注意：本截面图并非1：1的比例



施工工程



产品特点

系列特点

- 微计算机智能控制和先进的机械制造。
- 自动调整门扇运行状态，必要时可人工调整。
- 开，闭平顺，噪音低。
- 无刷电机，使用寿命长。
- 双门互锁与电子锁功能，支持多种门禁系统。
- 轻重两用，承载能力大。
- 安装简便。

技术指标

规格	系列	
门体型式	单开式	双开式
门扇重量	180KG × 1扇	150KG × 2扇
门扇宽度	DW=750-1600mm	DW=2600-5000mm
净空结构宽度	W=1500-3200mm	W=2600-5000mm
安装方式	表面安装	
电源电压	AC220V 50HZ	
开门运行速度	15-46cm/s(可调)	
关门运行速度	13-46cm/s(可调)	
开放时间	0-20s(可调)	
手动推力	< 40N	< 50N
电机	DC24V 70W(直流无刷)	
工作环境温度	-20°C - +50°C	

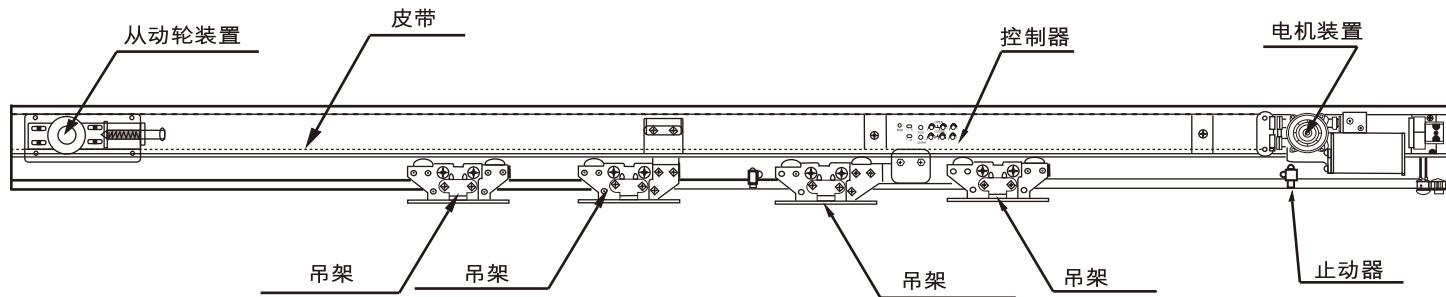
装箱零部件一览表

主机装置零部件

品名	示意图	数 量	
		单开式	双开式
电机装置 (A型)		1	1
电机装置 (B型)		1	1
控制器装置		1	1
从动轮		1	1
接线端子 装置		1	1
吊架		2	4
连接架 (左)			1
连接架 (右)		1	1
止动器		2 (左 , 右)	2 (左 , 右)
皮 带		1	1
紧固件		1套	1套
粘贴标志		1对	1对
施工说明书 合格证 质保书		1套	1套

皮带固定装置的安装位置

以A型为例



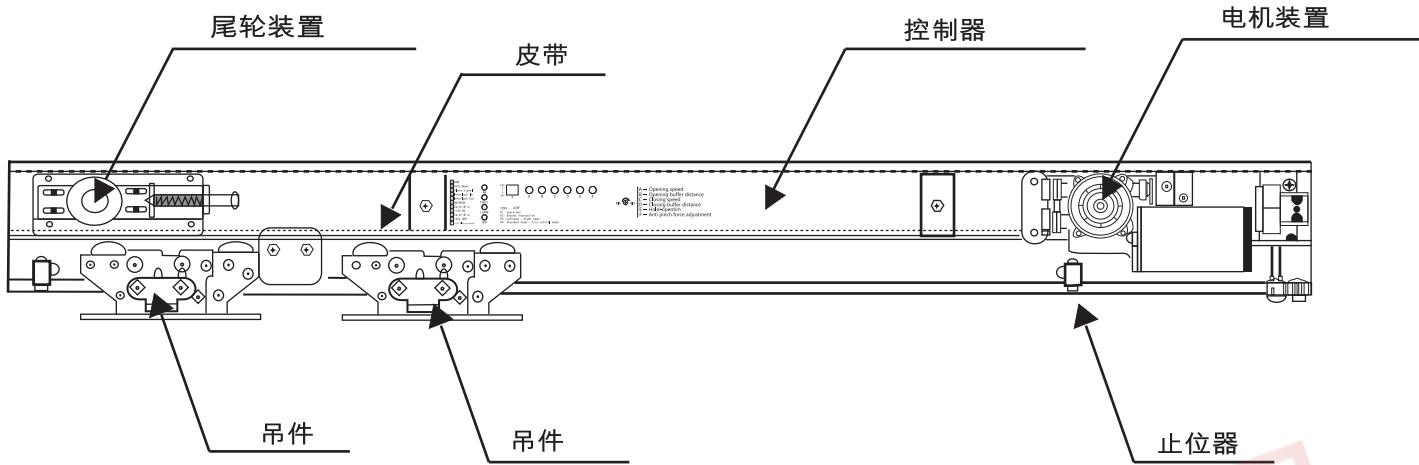
皮带长度参数表

皮带最小长度速查表：(仅供参考) mm

门宽 (DW)	皮带长度
650	4100-4200
700	4400-4500
750	4700-4800
800	5000-5100
850	5300-5400
900	5600-5700
950	5900-6000
1000	6200-6300
1050	6640

皮带固定装置安装位置（单开式）

以A型为例



遥控器配对（激活）、清楚方法



- Ⓐ-- 常开
- Ⓑ-- 常闭
- Ⓒ-- 自动
- Ⓓ-- 半开

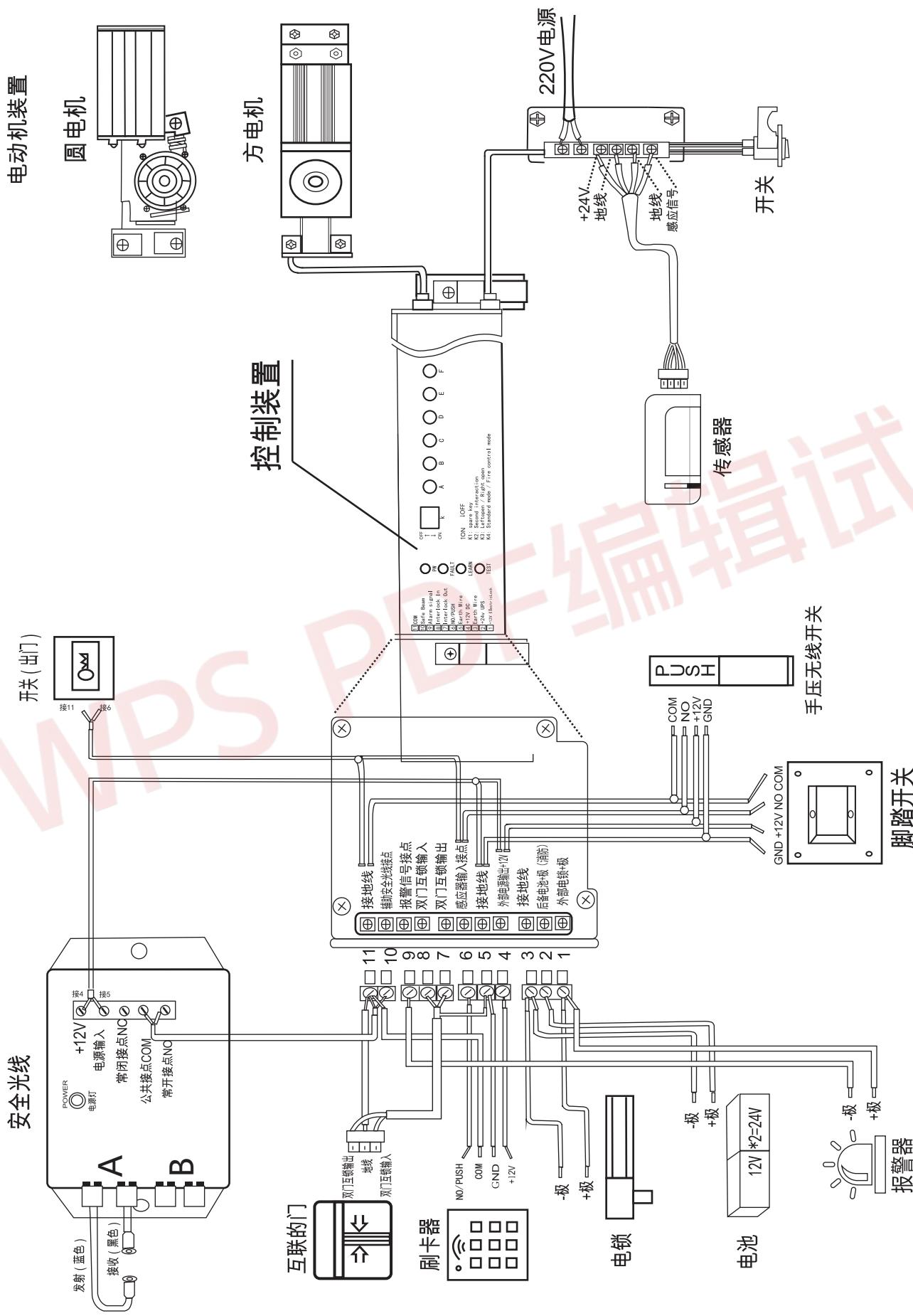
遥控器配对步骤：

首先按一下控制器的“遥控学习键”，把手松开，“嘀”的一声，立即按遥控器上的任意一键，控制器发出“嘀”的一声，就表明遥控器对码成功。

清除遥控器步骤：

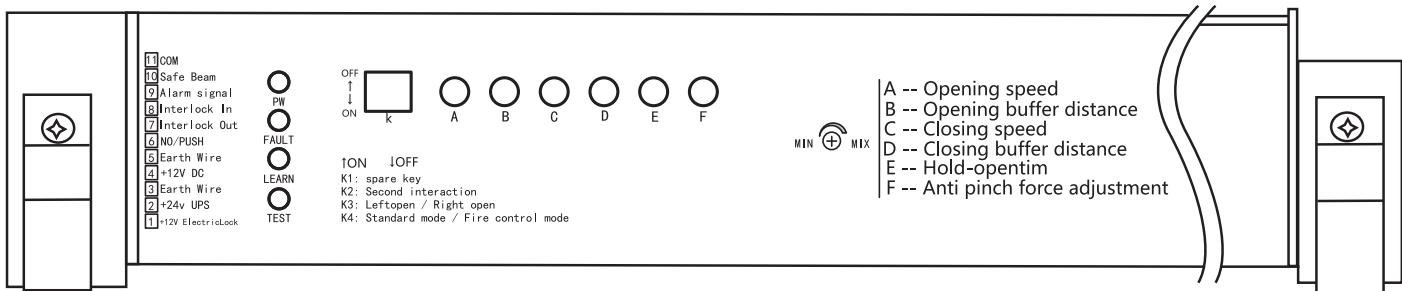
长时间按下“遥控学习键”，直到不发出声音为止。

功能配件的连接



开启和关闭的调整

控制装置调整名称与功能



A -- Opening speed
B -- Opening buffer distance
C -- Closing speed
D -- Closing buffer distance
E -- Hold-open time
F -- Anti pinch force adjustment

A -- 开门速度调节
B -- 开门缓冲速度调节
C -- 关门速度调节
D -- 关门缓冲距离调节
E -- 开门保持时间调节
F -- 防夹力度调节

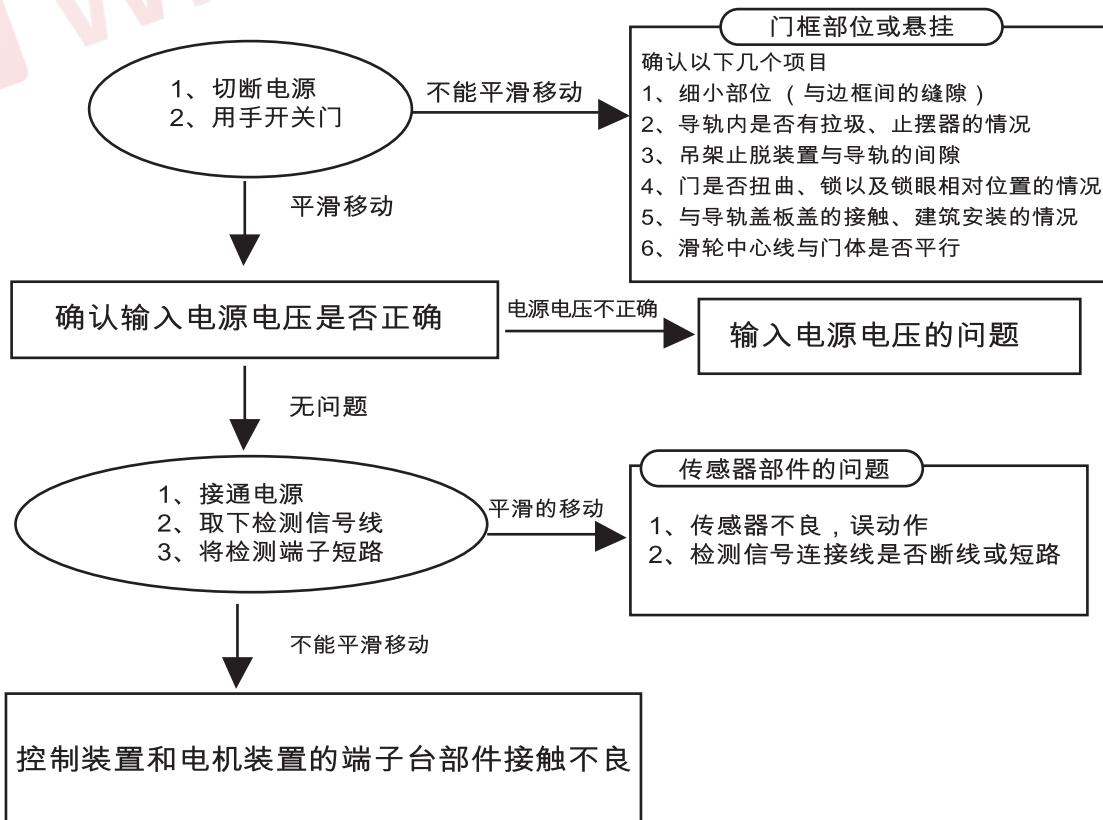
K1: spare key
K2: Second interaction
K3: Leftopen / Right open
K4: Standard mode / Fire control mode

K1: 备用拨键
K2: 1/2次感应选择
K3: 左右开门方向选择
K4: 后备电源模式选择

11 COM
10 Safe Beam
9 Alarm signal
8 Interlock In
7 Interlock Out
6 NO/PUSH
5 Earth Wire
4 +12V DC
3 Earth Wire
2 +24v UPS
1 +12V ElectricLock

11 公共接地
10 安全光线
9 报警信号
8 互锁输入
7 互锁输出
6 门禁信号
5 门禁地线
4 +12V输出
3 电源/电锁负
2 +24v电源输入
1 +12V电锁输出

故障排除



故障排除（续）

故障情况	原 因	确认事项	处 理
门开关时不流畅	<ul style="list-style-type: none"> ● 开门速度或关门速度设定太慢 ● 缓行距离设定值太大，直观感觉不流畅 ● 关门时有人碰到门扇，造成异常模式 ● 行走阻力太大 	<p>确认速度快慢 确认缓行距离的大小 切断电源，用手开门 确认导轨内有无垃圾 确认是否由于止摆器的破损或松动 确认是否有障碍物</p>	<p>调整快慢 调整大小 自行纠正 清除垃圾 正确安装止摆器 清除障碍物</p>
门扇过紧	<ul style="list-style-type: none"> ● 缓行速度过快 ● 缓行距离太小 		<p>设定速度 增加缓行距离</p>
门不操作	<ul style="list-style-type: none"> ● 电源未接通 ● 门被锁 ● 轨道内有垃圾 ● 电气接连接触不良 ● 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 	<p>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</p>	<p>接通电源 打开门锁 清除垃圾 检查连接器，使其接触良好 等待另一扇门关闭 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</p>
门无法开全	<ul style="list-style-type: none"> ● 处于半开模式 	确认全半开切换开关	切换到全开模式

故障排除（续）

故障状态	原因	确认事项	处理
门不关闭	<ul style="list-style-type: none"> ● 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 	<p>检测范围内有引起误动作物品 确认受光器是否有赃物 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</p>	<p>清除造成误动作的物品 更换传感器 清除受光器内的赃物 调整光轴 调换信号线</p>
门会自动开关	<ul style="list-style-type: none"> ● 传感器误动作 检测区内有移动物体 门附近有发出强烈电波 检测区域有荧光灯，霓虹灯 传感器不良 	<p>检查 检查 检查 传感器有反跳现象</p>	<p>把移动物体从检测移开 把发出强烈电波的机械移开 把荧光灯霓虹灯从检测区内移开 更换传感器</p>
门相撞厉害	<ul style="list-style-type: none"> ● 有明显减速，但撞力不大 ● 皮带过松 ● 开门无减速 ● 关门无减速 		<p>逆时针方向缓慢旋转旋钮 (H) 调节皮带张紧力 顺时针方向旋转开门缓行距离 (E) 顺时针方向旋转关门缓行距离 (G)</p>