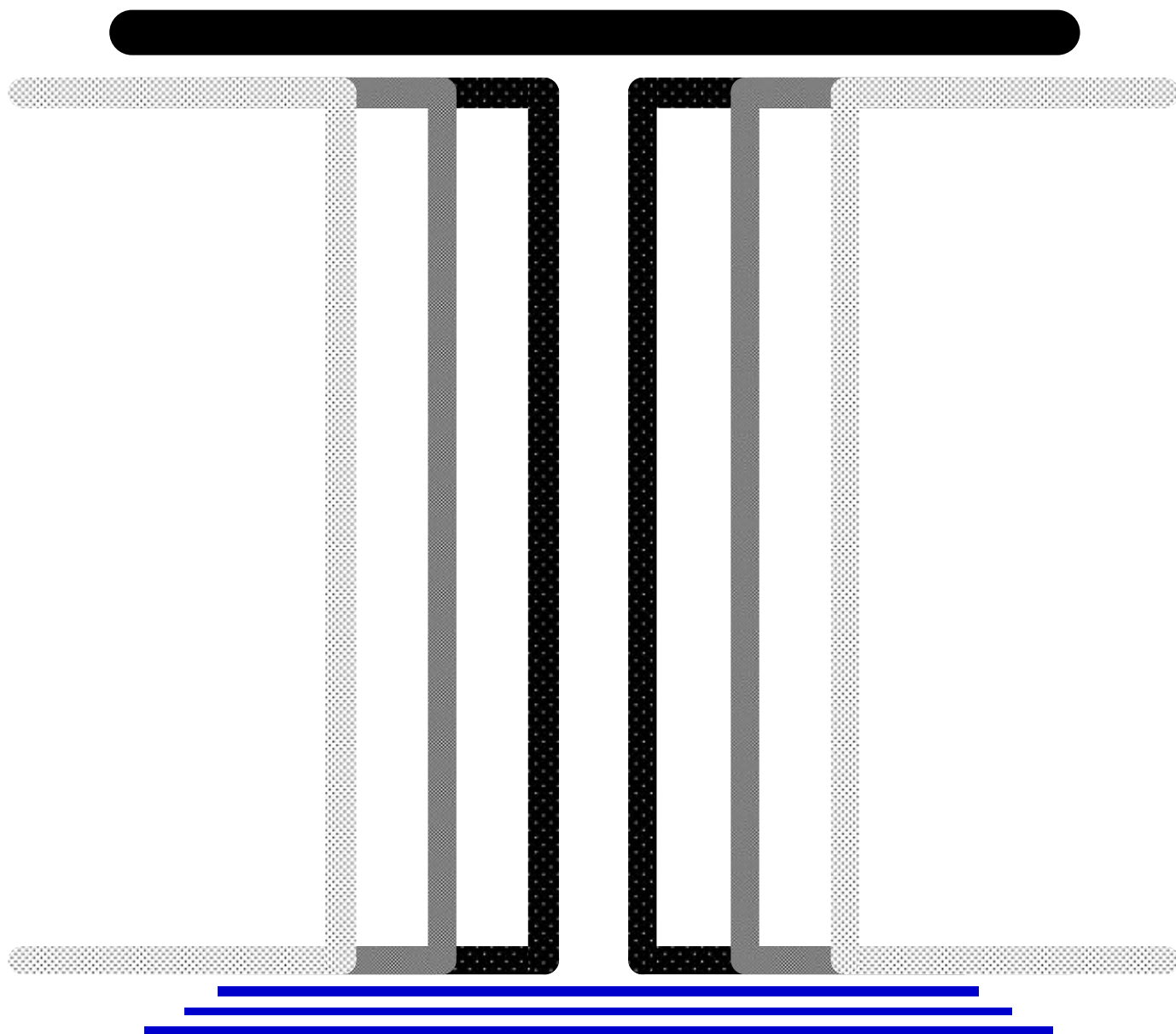


- 自动门的施工请委托我社指定的经销商或专业单位。非专业人员进行施工操作会有危险。
- 根据有关电气施工的法令、法规，务必由“专业人员”进行施工。

对施工代理店的要求... ● 为做好维护保养工作，务必保管好本说明书。
● 请将必要事项记入包装箱中所带的[保证书]中，
交给业主。



有关安全的注意事项

•用户务必遵守的内容和种类用以下图示表示和说明。



警告

处理失误时，会产生令使用者死亡或负重伤的可能。



注意

处理失误时，会产生令使用者受到伤害或发生物质上损失的可能性。



此图表示不得进行的
‘禁止’内容。



此图表示必须实行的
‘强制性’内容。



警告



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。



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。



请勿改造零部件。

会造成火灾、触电、坠落等事故。



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。



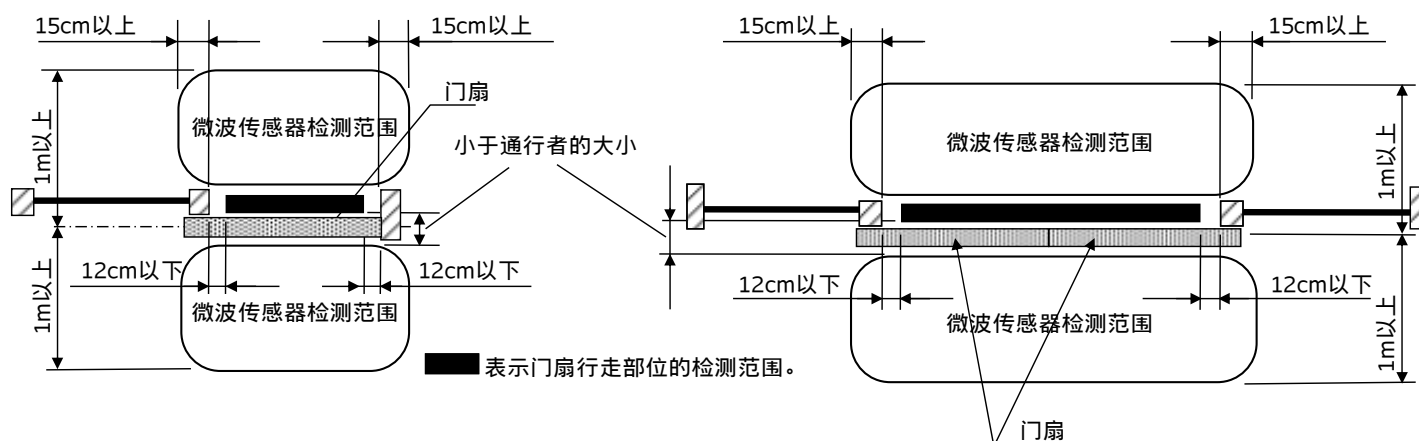
请设置、调整传感器，使门的开口部位充分进入检测范围，不出现死角。

如检测范围过小或留有死角，会使通行者被门冲撞或夹击，造成伤害。



请务必设置辅助光线传感器，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。



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，会使通行者被门冲撞、夹击，造成伤害。



注意



请勿将门使用于潮湿、有振动、有腐蚀性气体产生的场所。
会造成火灾、触电、坠落等事故。



请勿将门用于环境温度在-20~50℃以外的环境中，湿度不大于85%，安装处地面水平误差不大于4mm。
会引起火灾、动作不畅。



请确保开门后有30mm以上的空间。
会造成手指被门扇和立柱夹住，导致伤害。



门在动作时，请勿切断电源。
会造成人员伤害。



请将不干胶方向粘贴板牢固地贴于门扇上。
如不贴，会使通行者注意不到门扇，造成伤害。



请不要带电插拔“选配品”。



为了安全高效地使用本产品，请定期（6个月一次）断电清扫、检查（详见P37）。
如不进行检查，长期使用有可能引起火灾、触电、坠落等事故。



说明书中图示仅供参考，请以实物为准
本说明书中图示、型号、性能功能等参数仅供参考，具体信息请参考实物。

■其它注意事项

●勿使用超过规定重量的门扇。否则会造成故障。

●请在定期维护时清理轨道及吊架轮上的尘土，以延长产品寿命。

●如选择使用后备电池模块机能

- 请在充电24小时以后再使用。
- 电池的寿命在环境温度0-40℃时为3-5年。如环境温度超出0-40℃，则电池寿命缩短。
- 如充电24小时后，停电时仍无法进行开启或关闭动作，则表示电池已到寿命，应立即更换电池。
- 每半年对电池进行一次定期检查。

●如选择使用电磁锁时

请勿使用于环境温度在0-40℃以外的环境中。
容易造成动作不畅。

●本说明书中的图片资料仅供参考，请以实物为准，产品如有变更，恕不另行通知。

●本设备适用于干燥的场所；如果用做室外门，风压较大，需做遮挡处理，使风压不得大于5级。

目录

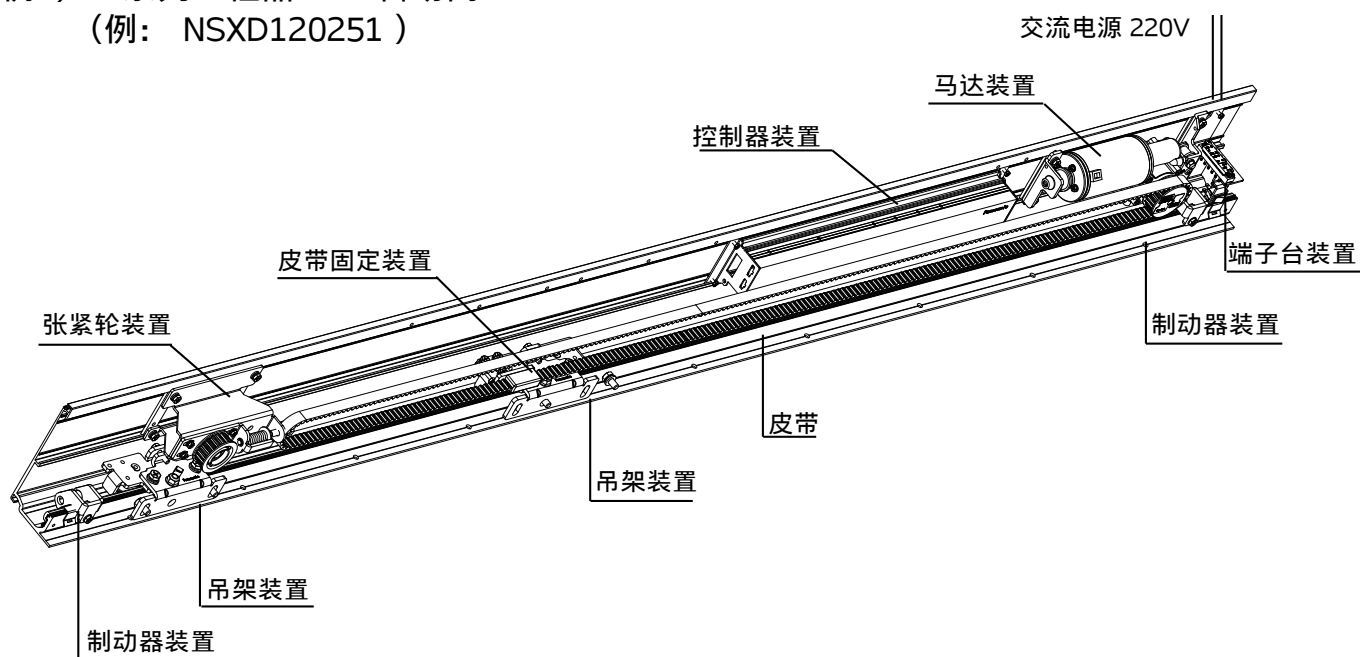
1. 各部分名称	3
2. D系列工程品自动门部件一览表	4
3. 材料及机能的选定	6
4. 施工工程	8
5. 门机套品的安装	9
6. 建筑安装图例	10
7. 发动机装置部件的安装配置图	11
8. 辅助光线传感器探头的安装 <当带有辅助光线传感器时>	12
9. 端子台装置的安装	13
10. 马达装置的安装	13
11. 控制器装置的安装	14
12. 张紧轮装置的安装	14
13. 门扇的吊挂	15
14. 制动器装置的安装	16
15. 门扇安装后的调整	17
16. 皮带的安装	18
■单开式	18
■双开式	19
17. 皮带张力的调整	21
18. 控制装置的固定	21
19. 辅助光线传感器的连接 <当带有辅助光线传感器时>	22
20. 电源线及传感器的接线方法	23
21. 机能部件接线图	24
22. 微信小程序使用方法	25
■微信小程序的获取	25
■添加设备	26
■修改设备名称	27
■修改设备连接密码	28
■修改管理员密码	29
■查询、设定设备参数设置	30
■密码重置	32

23. 遥控器操作方法	33
24. 施工后的确认	34
25. 主要功能介绍	34
26. 故障的排除	35
27. 产品规格	38

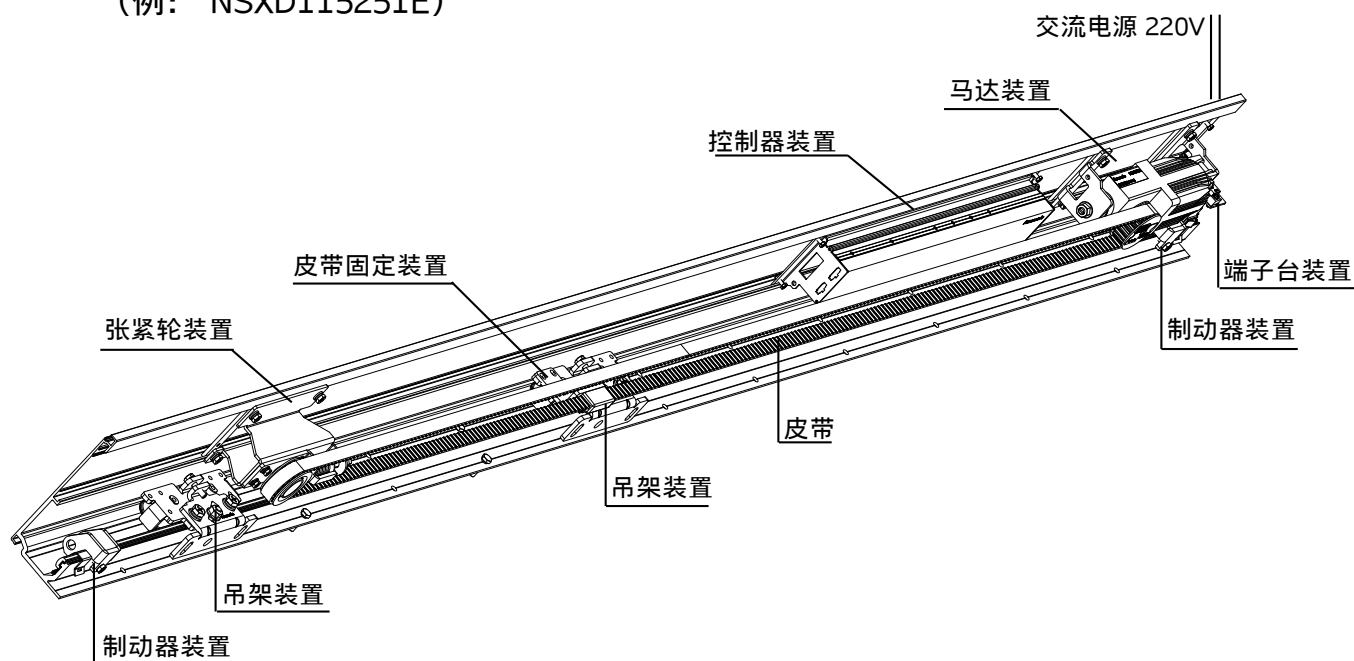
1. 各部分名称

■各部分名称

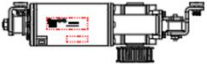
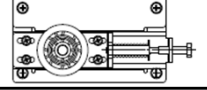
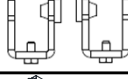
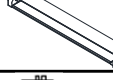
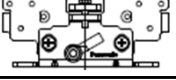
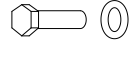
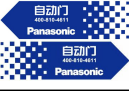
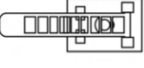
例1) D系列工程品D200自动门
(例: NSXD120251)



例2) D系列工程品D200E自动门
(例: NSXD115251E)

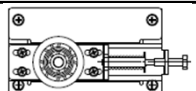
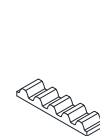
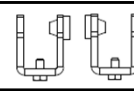
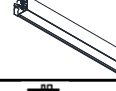
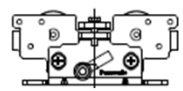
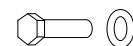


2. D系列工程品自动门部件一览表 (D200)

D系列工程品D200自动门型号			NSXD120251	NSXD120301	NSXD116421	NSXD116501	NSXD116601
门扇形式			单开	单开	双开	双开	双开
门扇重量			200kg	200kg	160kg×2	160kg×2	160kg×2
部品名	部品型号	示意图	数量				
门机套品	马达装置		1	1	1	1	1
	张紧轮装置		1	1	1	1	1
	单开皮带固定装置		1	1	1	1	1
	双开皮带固定装置		-	-	1	1	1
	皮带单开 (3.7m)		1	-	-	-	-
	皮带单开 (6.9m)		-	1	-	-	-
	皮带双开 (6.9m)		-	-	1	-	-
	皮带双开 (9.8m)		-	-	-	1	1
	制动器装置		1套	1套	1套	1套	1套
	控制器装置		1	1	1	1	1
	端子台装置		1	1	1	1	1
吊架装置			2	2	4	4	4
遥控器			1	1	1	1	1
传感器			2	2	2	2	2
螺纹包	吊架螺栓 六角螺栓M8×30 (4个/套) 弹簧垫圈 (4个/套)		1套	1套	2套	2套	2套
	皮带固定装置 安装用螺栓		1套	1套	2套	2套	2套
附件包	方向标贴板 (2枚/套)		1套	1套	2套	2套	2套
	导线夹 (5个/套)		1套	1套	1套	1套	1套
	保证书 施工说明书	-	1	1	1	1	1

注意⚠ 上表仅适用于标准系列产品，其他产品以实际出货品番设定为准。

2. D系列工程品自动门部件一览表 (D200E)

D系列工程品D200E自动门型号				NSXD115251E		NSXD112421E		NSXD112601E
				NSXD115301E		NSXD112501E		
门扇形式				单开	单开	双开	双开	双开
门扇重量				150kg	150kg	120kg×2	120kg×2	120kg×2
部品名		部品型号	示意图	数量				
门机套品	马达装置	NKXD11502E		1	1	1	1	1
	张紧轮装置	NKXD12010		1	1	1	1	1
	单开皮带固定装置	NKXD12008		1	1	1	1	1
	双开皮带固定装置	NKXD12014		-	-	1	1	1
	皮带单开 (3.7m)	NKXR22137		1	-	-	-	-
	皮带单开 (6.9m)	NKXR24269		-	1	-	-	-
	皮带双开 (6.9m)	NKXR24269		-	-	1	-	-
	皮带双开 (9.8m)	NKXR24298		-	-	-	1	1
	制动器装置	NKXD12009		1套	1套	1套	1套	1套
	控制器装置	NKXD11501E		1	1	1	1	1
	端子台装置	NKXD12011		1	1	1	1	1
吊架装置		NKXD12004		2	2	4	4	4
遥控器		NKPJ4		1	1	1	1	1
传感器		NACS83700		2	2	2	2	2
螺纹包	吊架螺栓	NKA8101009 六角螺栓M8×30 (4个/套) 弹簧垫圈 (4个/套)		1套	1套	2套	2套	2套
	皮带固定装置 安装用螺栓	三组合六角螺栓 M6×14 (3个/套)		1套	1套	2套	2套	2套
附件包	方向标贴板 (2枚/套)	NKA8216105		1套	1套	2套	2套	2套
	导线夹 (5个/套)	NKXH41013		1套	1套	1套	1套	1套
	保证书 施工说明书	-		1	1	1	1	1

注意! 上表仅适用于标准系列产品, 其他产品以实际出货品番设定为准。

3.材料及机能的选定

■材料及机能的选定表（D200）

门扇类型			单开		双开		
宽度系列			2.5m	3m	4.2m	5m	6m
D系列工程品型号			NSXD120251	NSXD120301	NSXD116421	NSXD116501	NSXD116601
部材	门机梁	2.5米	NKX1D2025	-	-	-	-
		3米	-	NKX1D2030	-	-	-
		4.2米	-	-	NKX1D2042	-	-
		5米	-	-	-	NKX1D2050	-
		6米	-	-	-	-	NKX1D2060
选配品 (功能品)	后备电池模块		NACS-DZA-D				
	辅助光线传感器 (单光束)		NACS83495				
	辅助光线传感器 (双光束)		NACS83496				
	触控屏		NACS-CK01				
	自动门电插锁		NGXSD203				
	控制器延长线		NKXR31316				

注意⚠ 上表仅适用于标准系列产品，其他产品以实际出货品番设定为准。

注意⚠ 上表中控制器延长线仅适用于，只能将电插锁安装在控制器与马达之间的场合，用于延长连接控制器与马达和端子台用。

3.材料及机能的选定

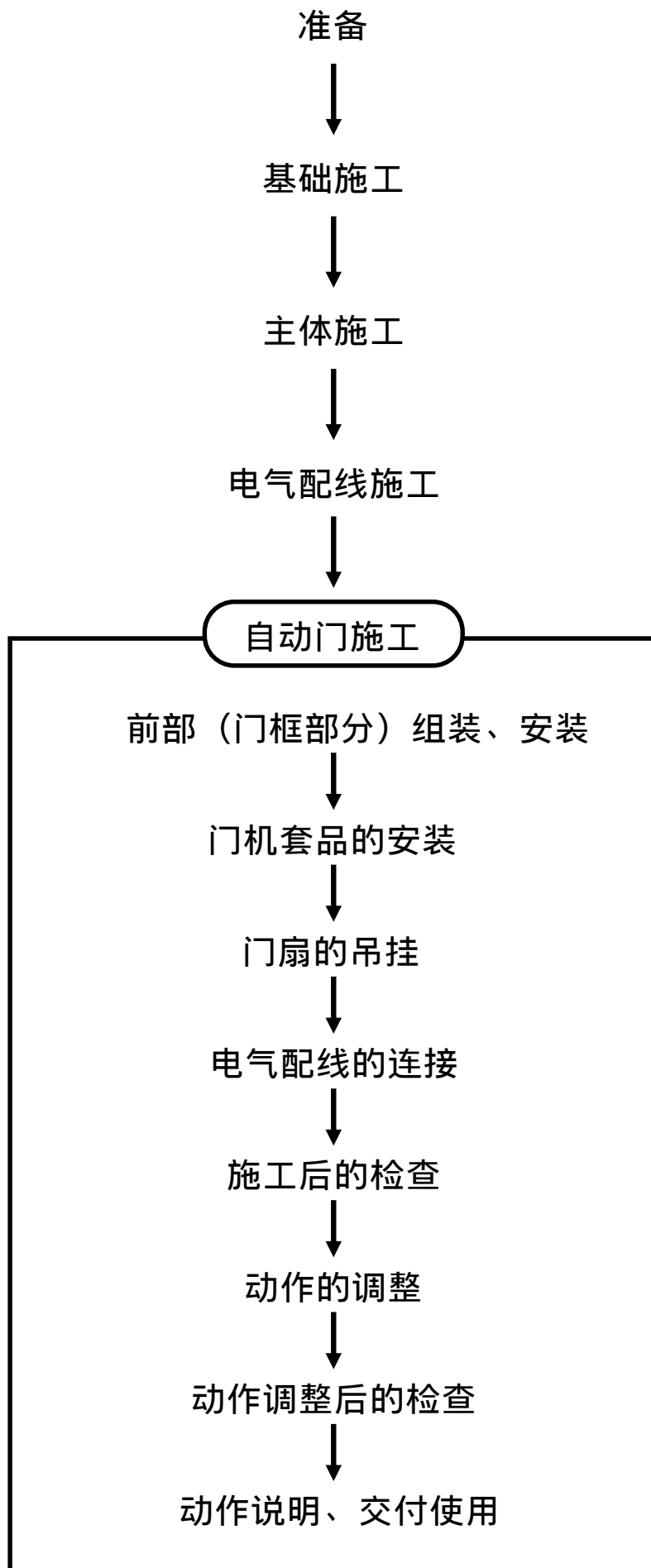
■材料及机能的选定表（D200E）

门扇类型			单开		双开		
宽度系列			2.5m	3m	4.2m	5m	6m
D系列工程品型号			NSXD115251E	NSXD115301E	NSXD112421E	NSXD112501E	NSXD112601E
部材	门机梁	2.5米	NKX1D2025	-	-	-	-
		3米	-	NKX1D2030	-	-	-
		4.2米	-	-	NKX1D2042	-	-
		5米	-	-	-	NKX1D2050	-
		6米	-	-	-	-	NKX1D2060
选配品 (功能品)	后备电池模块		NACS-DZA-D				
	辅助光线传感器 (单光束)		NACS83495				
	辅助光线传感器 (双光束)		NACS83496				
	触控屏		NACS-CK01				
	自动门电插锁		NGXSD203				
	控制器延长线		NKXR31316				

注意⚠ 上表仅适用于标准系列产品，其他产品以实际出货品番设定为准。

注意⚠ 上表中控制器延长线仅适用于，只能将电插锁安装在控制器与马达之间的场合，用于延长连接控制器与马达和端子台用。

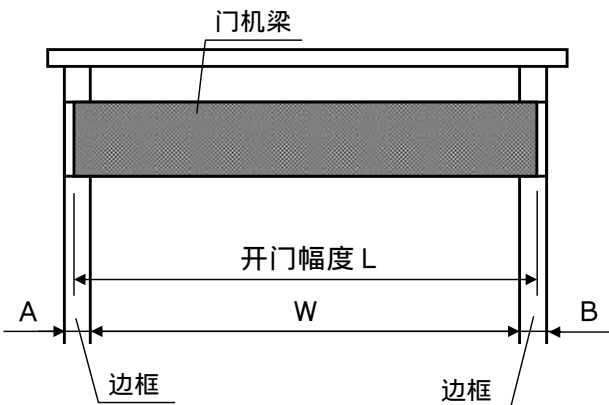
4.施工工程



5.门机套品的安装

外装式:

门机梁切断尺寸



1. 切割门机梁。

门机梁: $L = W + A + B - 5 \text{ mm}$

【注意】切割时请勿碰伤轨道。否则会影响性能及滑轮的使用寿命，引起噪音、异音。

2. 在门楣、边框上钻出预留孔，攻丝（公称 M6）。

3. 用十字六角头螺钉（公称 M6 带平垫片和弹垫片由施工方提供）将发动机箱牢固地固定于门楣和边框上。

注意  如果使用M6的螺母，请注意不要让螺栓的长度高出螺母太多，以齐平或高出1mm为宜。否则，吊架要碰螺栓，使门扇不能运动。（可参考 P.10的安装截面图）

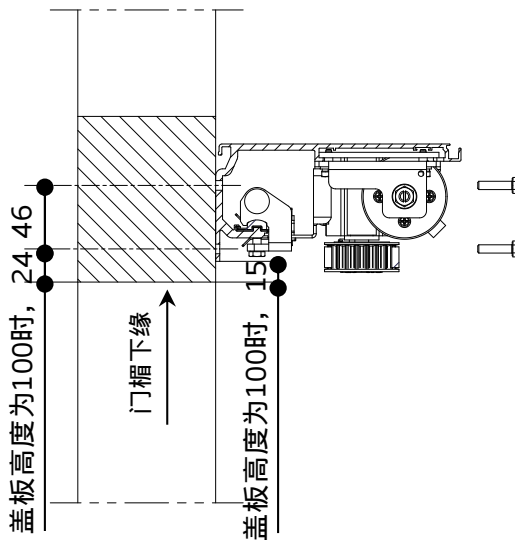
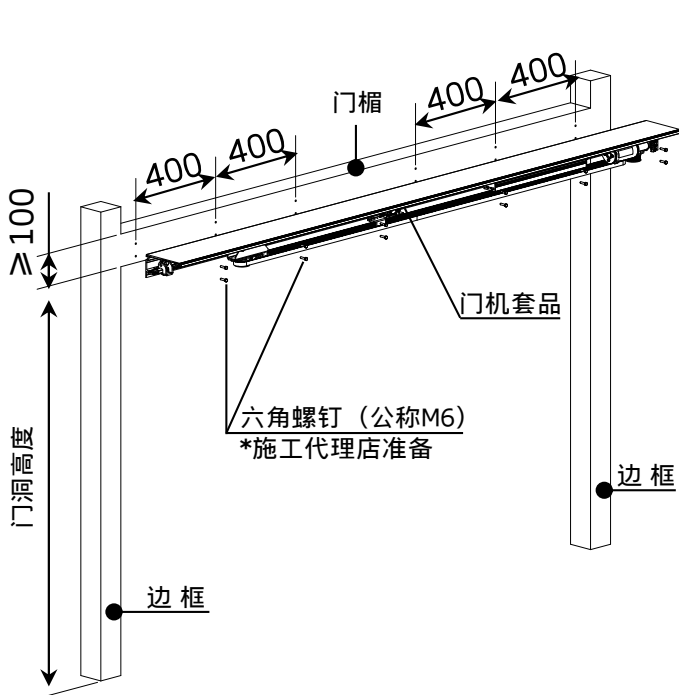
注意  安装时务必使发动机箱呈水平状。
安装时请勿碰伤轨道，否则会影响性能及滑轮使用寿命。

注意  螺钉种类、安装间距、安装螺钉数量等必须按规定执行。如有不慎，会造成坠落。

注意  在固定门机套品时，请注意导轨表明保护，确保导轨表面完好无损；安装完后，清理干净门机内的碎屑和灰尘。

4. 如果采用等同于M6的自攻螺丝固定发动机箱，为了方便安装，建议不要移动或取下电机装置、张紧轮装置，其他部品如：控制器装置、端子台装置等，可以临时移动或取下，待固定后再安装调整到位。

■ 门机套品的安装施工方法 (单位: mm)

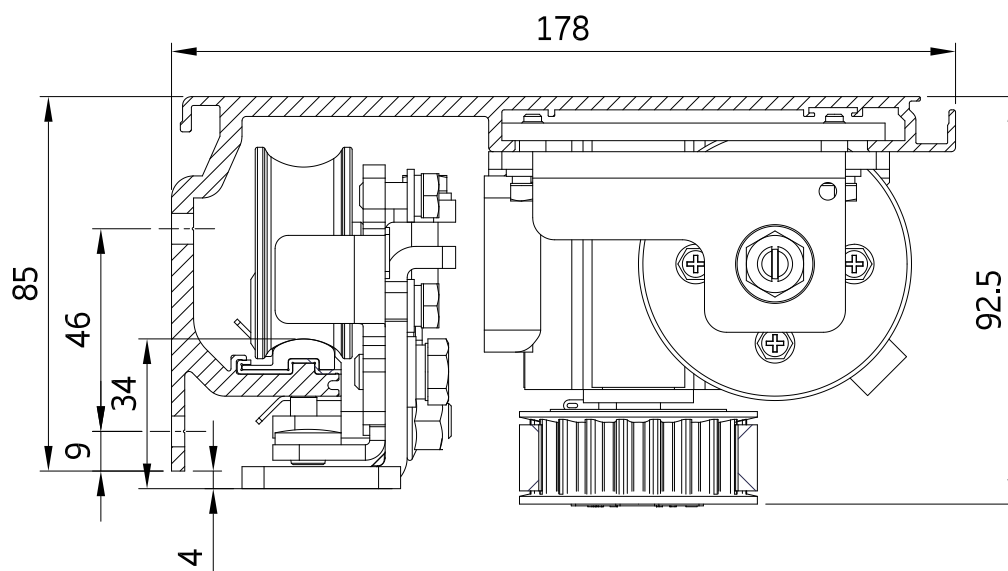


6.建筑安装图例

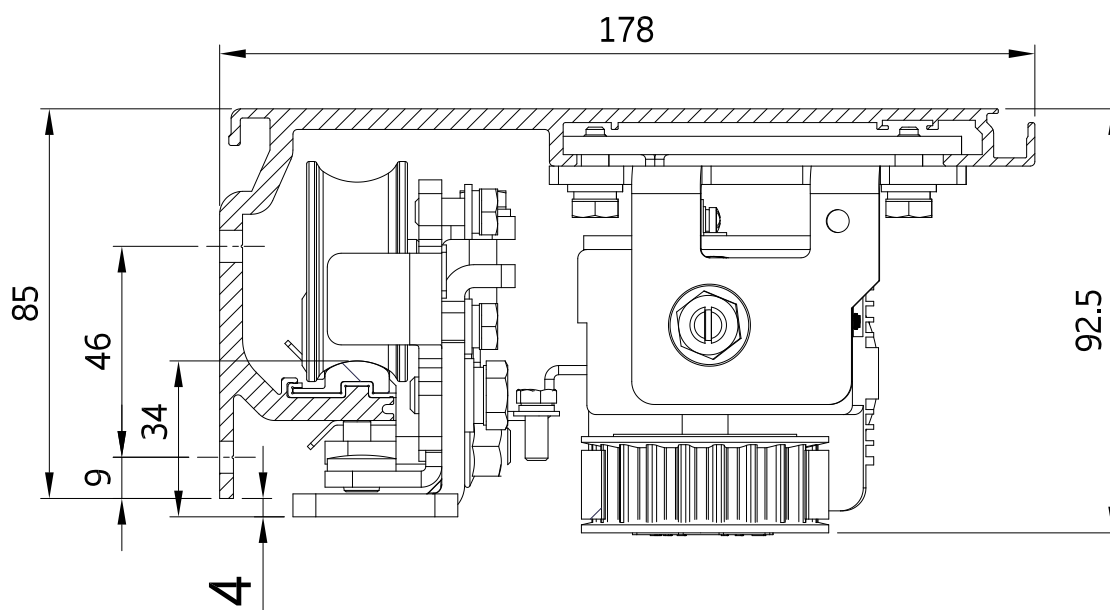
■轨道安装断面图（单位：mm）

【注意】本断面图并非1：1的比例。

D200系列



D200E系列

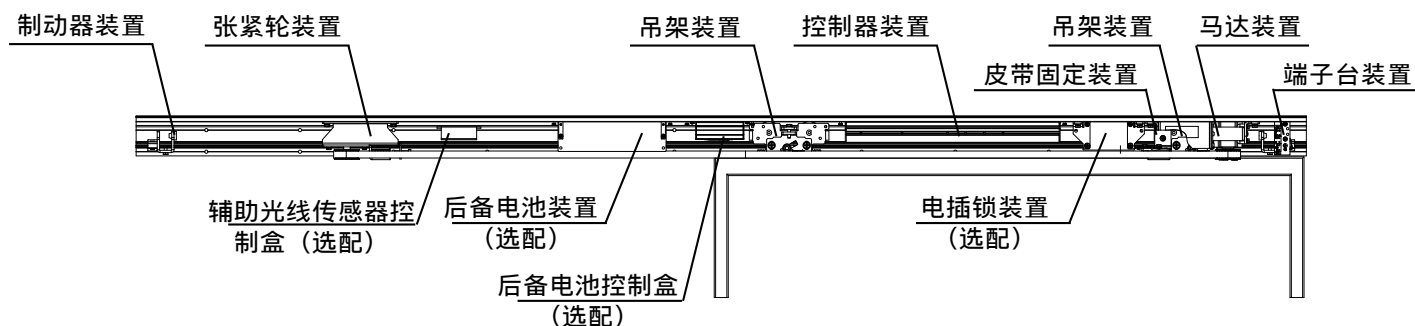


7. 发动机装置部件的安装配置图

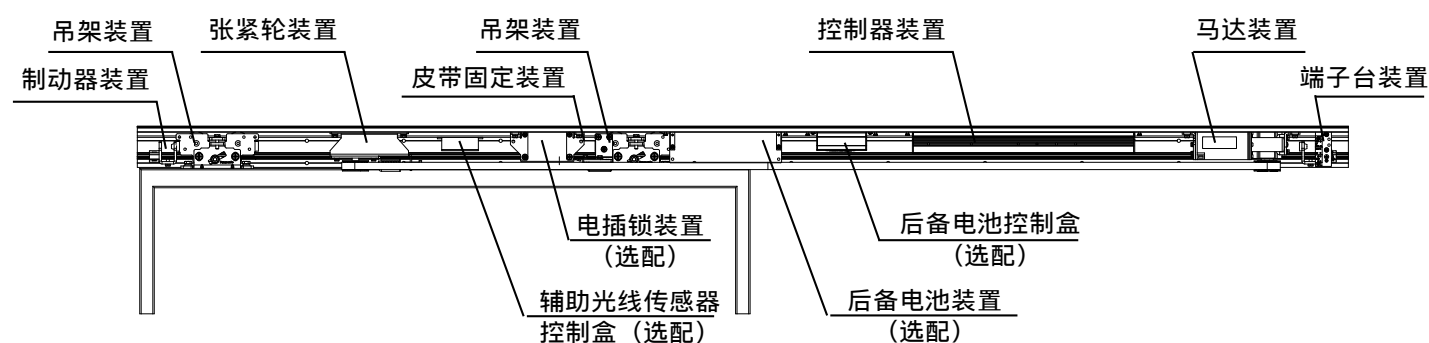
D系列工程品

注：下图以D200为例，D200E部件位置相同

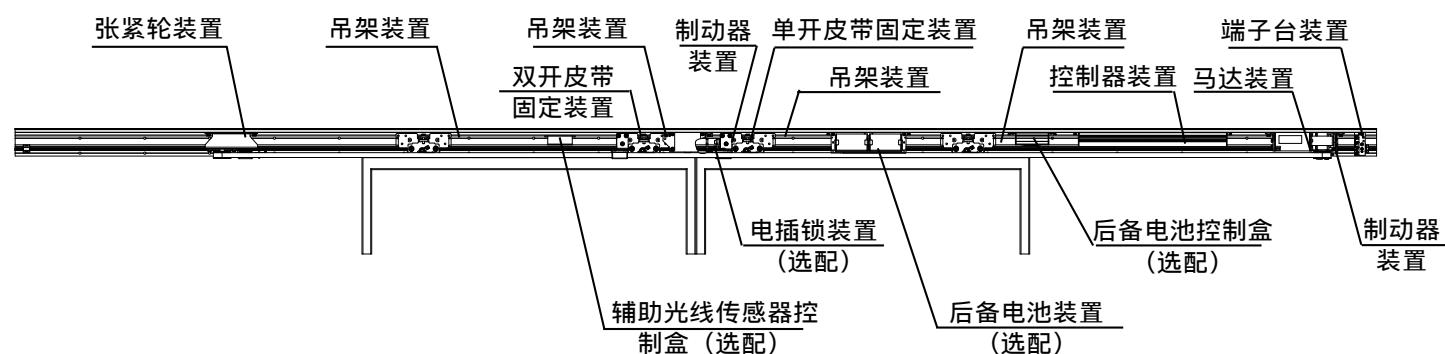
■ 单左开式基本安装



■ 单右开式基本安装



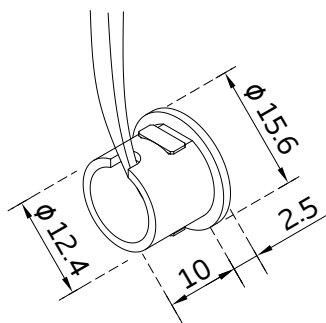
■ 双开式基本安装



8.辅助光线传感器探头的安装<当带有辅助光线传感器时>

对射型场所

■辅助光线传感器探头的外形尺寸 (mm)

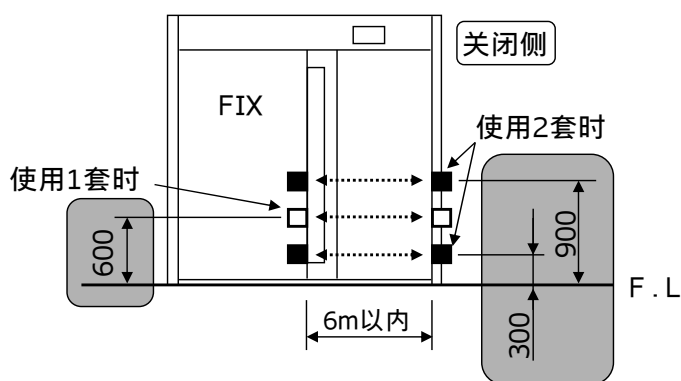


1. 在边框上开设预埋孔、孔的位置应该使传感器探头镜面保持在同一平面上。

- 预埋孔尺寸 $\phi 13\text{mm}$
- 设置高度 使用一套时600mm
使用二套时300mm, 900mm

【注意】· 设置距离请保持在6m以内。
否则, 有可能会使门处于常开状态。

■设置高度尺寸



2. 预埋孔加工后清除表面毛刺。

【注意】如果传感器探头处于倾斜状态, 会造成光线无法进入受光探头, 使门处于常开状态。

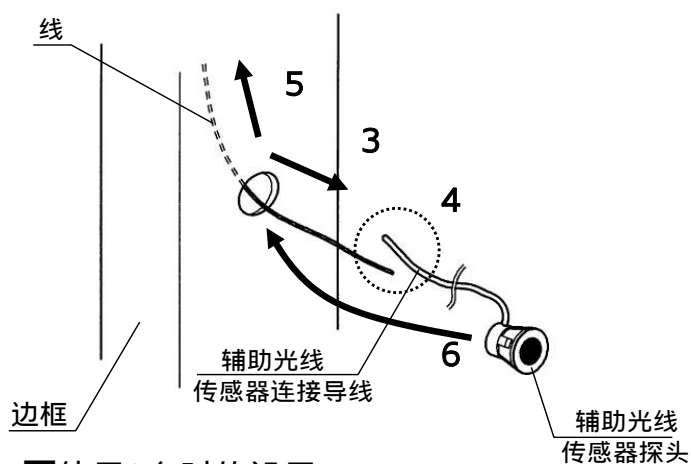
3. 在足够长的线上拴上重物, 使其从发动机箱内落入边框, 再将其从预埋孔中拉出。

4. 将辅助光线传感器连接导线固定于引出线上, 并将辅助光线传感器连接导线拉入边框内。

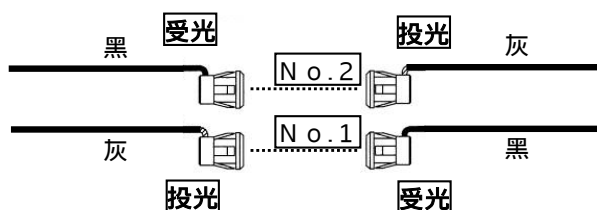
5. 将辅助光线传感器软线提升至发动机箱内。

6. 将探头确实埋入预埋孔内。

【注意】如探头倾斜, 光线无法进入受光探头, 会使门处于常开状态。



■使用2套时的设置

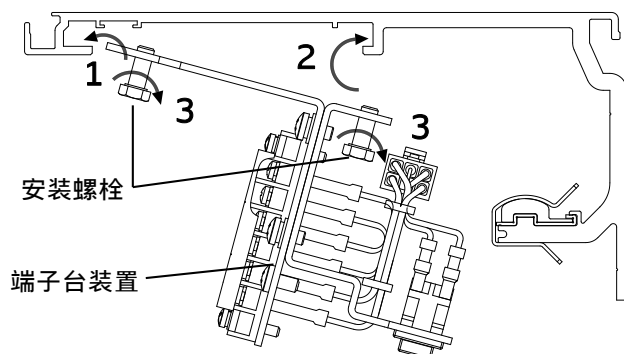


【注意】

使用2套辅助光线传感器时
请交替设置投光, 受光。
如同一方向设置, 传感器之间会产生干扰, 导致门动作异常。

接线方式请详见P22辅助光线传感器的连接

9. 端子台装置的安装

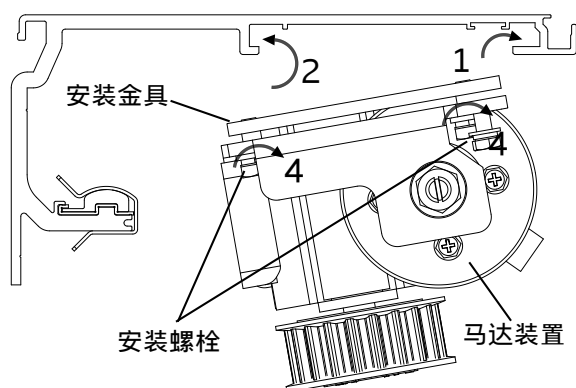


1. 将端子台装置确实嵌入发动机箱的左边沟槽中。
2. 接着将其嵌入右边沟槽中，并紧贴沟槽右边缘。
3. 拧紧安装螺栓。

■端子台装置的安装位置

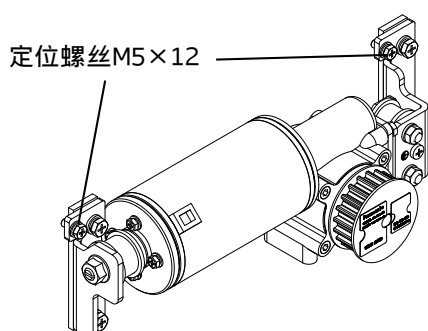
	单开（右开）	单开（左开）	双开
安装位置			

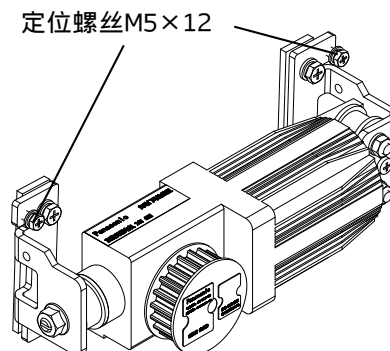
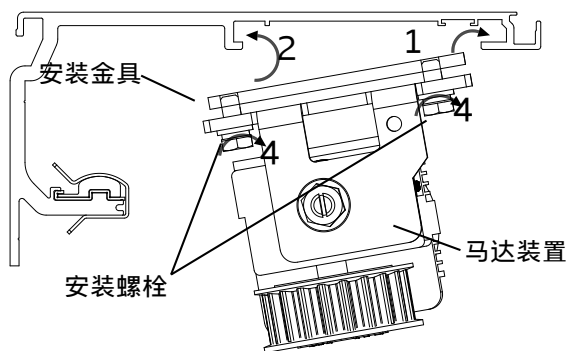
10. 马达装置的安装



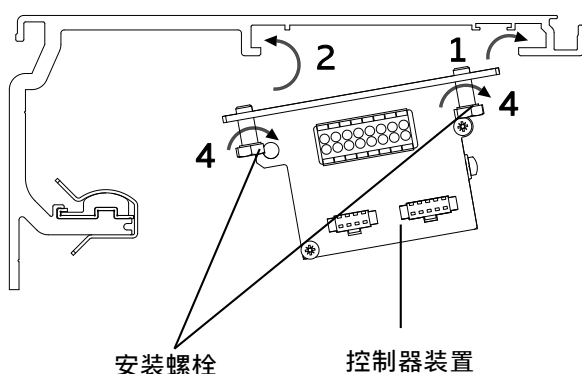
注意 以下 1、2 如有不慎，会造成坠落。
不要只握住马达线组提起马达，以免发生危险。

1. 将安装金具确实嵌入发动机箱的右边沟槽中。注：此时定位螺丝M5 × 12 的头部不得露出支架底面。
2. 接着将其嵌入左边沟槽中，并紧贴沟槽左边缘；拧紧定位螺丝M5 × 12。
3. 将马达装置移动到发动机箱右端的位置附近。
4. 拧紧安装螺栓。





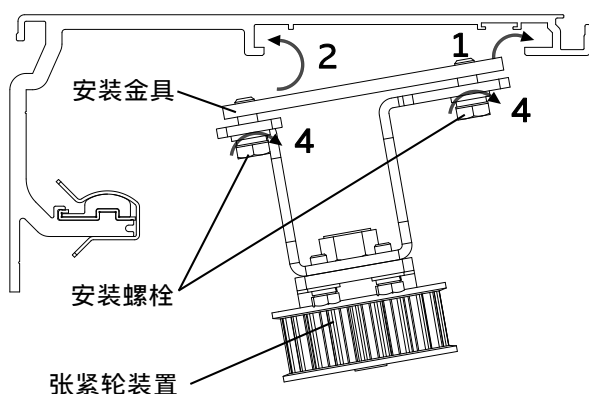
11. 控制装置的安装



注意  以下 1、2 如有不慎，会造成坠落。

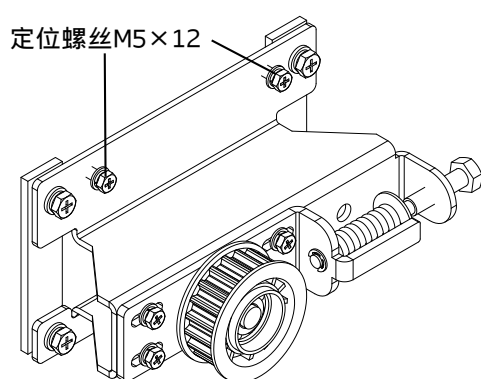
1. 将控制器装置确实嵌入发动机箱的右边沟槽中。
2. 接着将其嵌入左边沟槽中，并紧贴沟槽左边缘。
3. 将控制器装置移动至能与马达装置以及端子台装置的导线连接的位置。
4. 拧紧安装螺栓。

12. 张紧轮装置的安装



注意  以下 1、2 如有不慎，会造成坠落。

1. 将安装金具确实嵌入发动机箱的右边沟槽中。注：此时定位螺丝 M5 x 12 的头部不得露出底座底面。
2. 接着将其嵌入左边沟槽中，并紧贴沟槽左边缘；拧紧定位螺丝 M5 x 12。
3. 用安装螺栓将张紧轮装置轻轻地暂时固定，使之能稍微移动。
4. 当皮带安装上并根据皮带调整好张紧轮装置的位置后，拧紧安装螺钉。

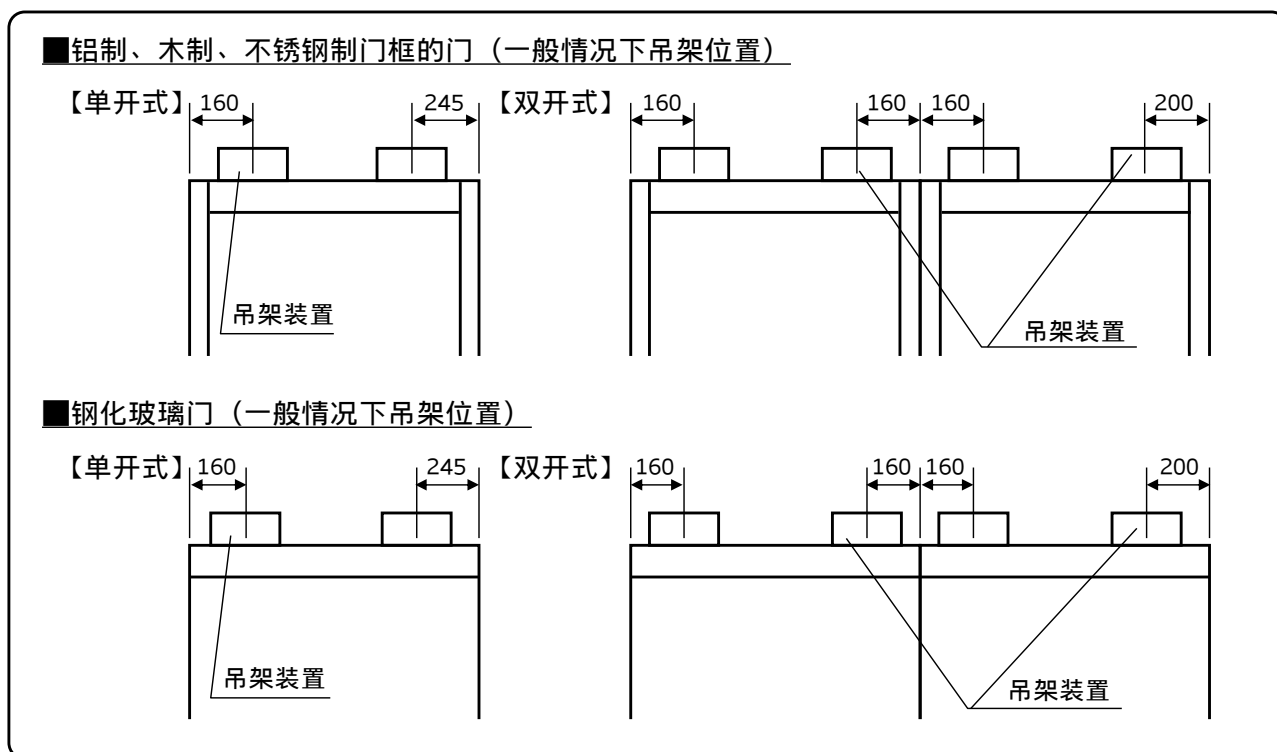


13.门扇的吊挂

1. 用附带的门扇吊挂螺栓组将吊架装置确实地安装到指定位置。

注意⚠如有不慎，会造成坠落。

■吊架装置的安装位置



注意⚠安装时应使吊架装置的滑轮中心与门扇呈完全平行状态。（参照下图）如不平行，会缩短滑轮寿命。为保证门体运行平稳，请根据实际情况对吊架位置进行调整。

左单开时，右侧吊架距边距离不小于245mm。

单开内藏式安装，无锁、无后备电池，门高 $\leq 2400\text{mm}$ 时，门扇宽度不得小于750mm。单开内藏式安装，其他配置时，门扇宽度会更大，具体尺寸，随配置和条件变化而变化。

2. 吊架止脱装置调整。

注意⚠请将吊架止脱装置调至最低，否则将无法安装门体至导轨。

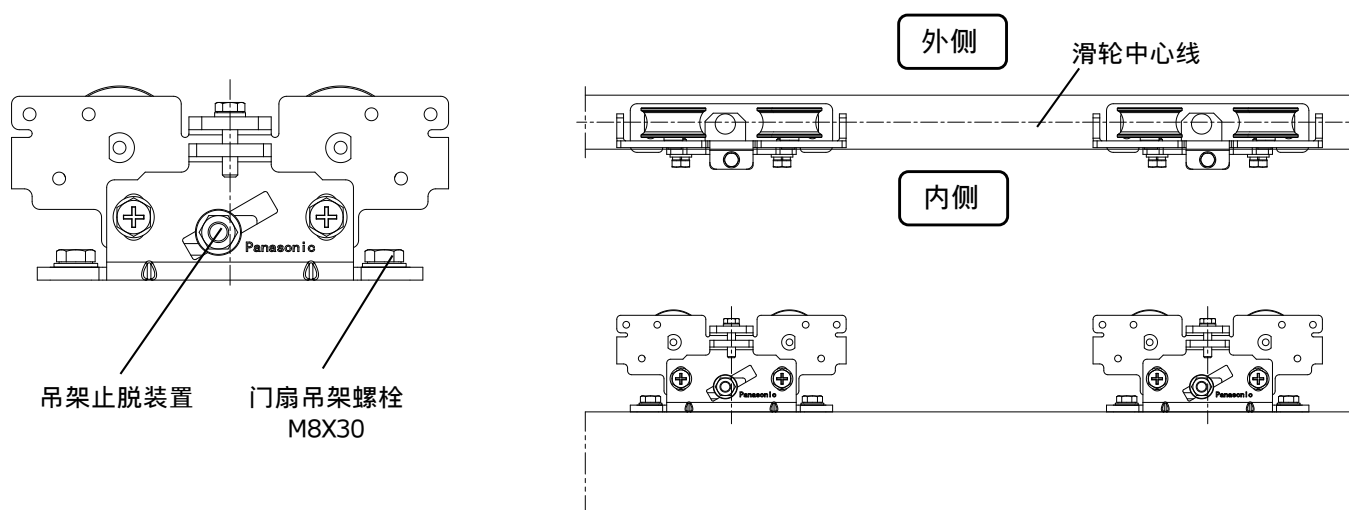
3. 将吊架装置滑轮挂至发动机箱的导轨上，调整吊架止脱装置至合适位置。

注意⚠请勿碰撞发动机箱内部零件或伤及发动机箱上的轨道，并确保滑轮的中心线与门扇平行。

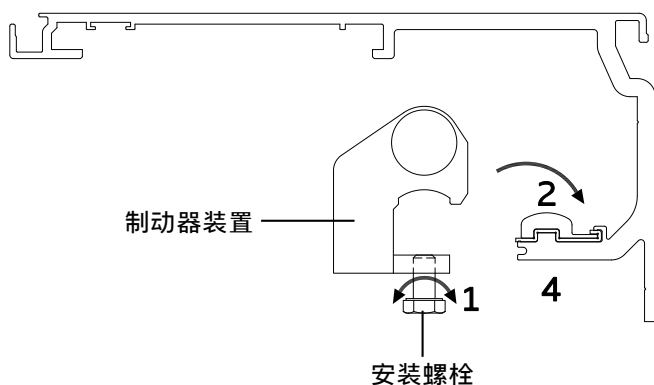
否则，会造成零件发生故障、滑轮寿命缩短，产生噪音及异响。

■吊架装置

■吊架装置的安装位置



14.制动器装置的安装



1. 拧松制动器装置的安装螺栓

(六角螺栓: M6×10)。

2. 参照 **7.发动机装置部件的安装配置图** (P.11)

将制动器装置确实嵌入发动机箱的轨道。

【注意】请勿伤及轨道。

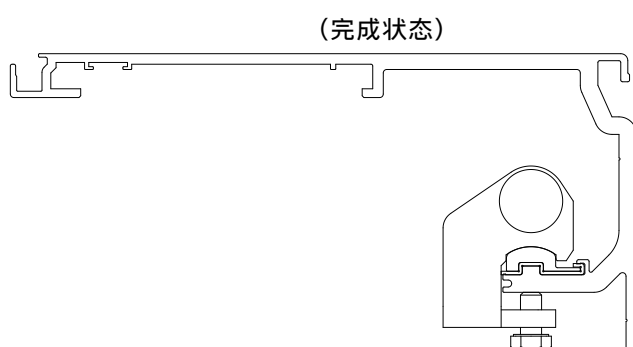
3. 移动对准门的开闭位置，确定制动器装置的位置。

注意  请确保开门后有30mm以上的空间。否则会造成手指被门扇和立柱夹住，导致伤害。

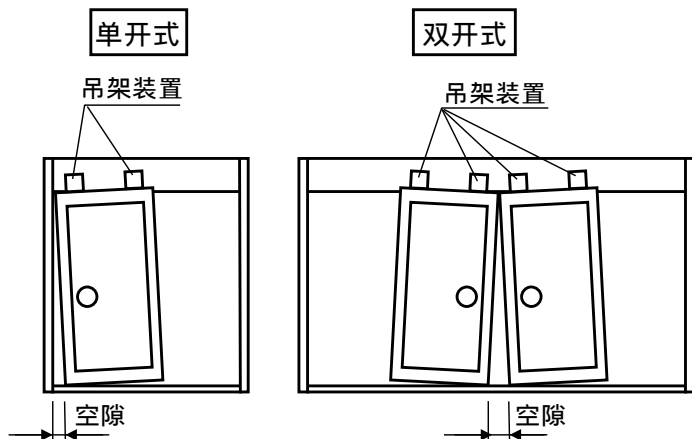
注意  请勿伤及轨道。

4. 用内六角扳手确实拧紧固定安装螺栓。

注意  如有不慎，会造成门破损。



15. 门扇安装后的调整



●如左图，如果门扇无法水平地安装可在门扇吊挂后进行调整。

1. 松开固定螺栓。
2. 利用调整螺栓（M6）进行高度调整。

●顺时针方向旋转，门上升。

●逆时针方向旋转，门下降。

注意 ⚠ 以下3、4如有不慎，会造成坠落。
若门扇过重，可用起重装置抬高门体来调整高度。

3. 将固定螺栓拧紧固定。

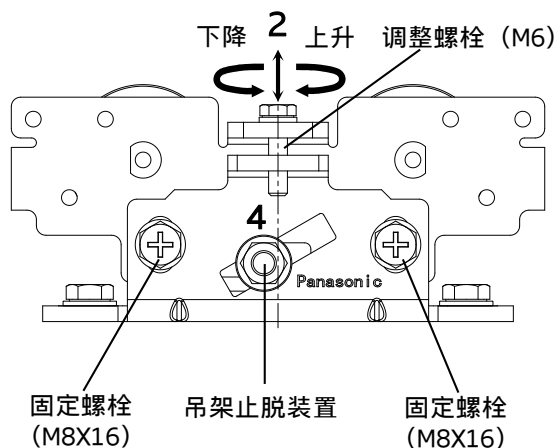
4. 在确认了与发动机箱下部间的间隙后将吊架止脱装置确实安装上去。

【注意】间隙为0.5~1.0 mm。

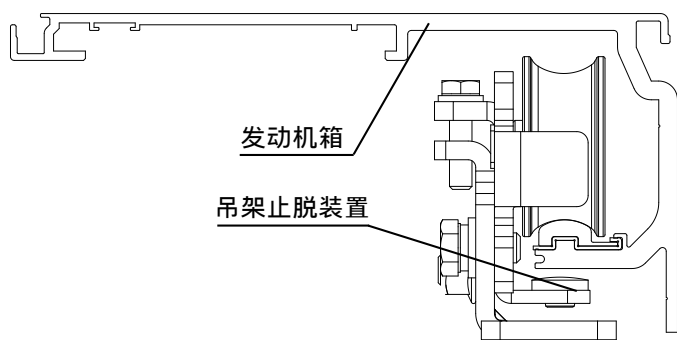
5. 确认行走阻力。

- 确认行走阻力应在额定手动开启力（100 N）以下。
- 移动门，确认吊架装置能否在轨道上滑动。

调整的顺序



吊架止脱装置的安装位置



如门扇移动滞重，请确认以下项目。

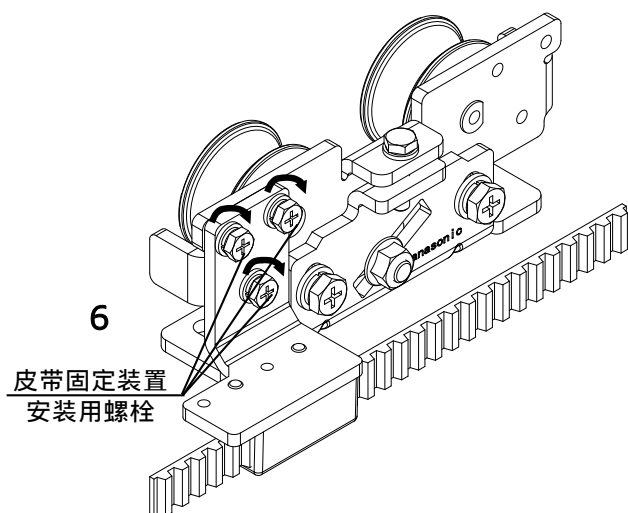
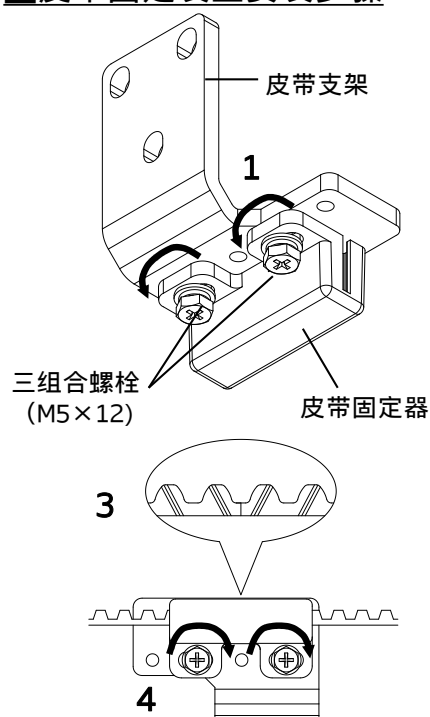
确认事项

1. 吊架装置是否垂直安装在门上。
2. 门扇下部止摆器与门扇底部之间是否摩擦。
3. 吊架止脱装置和发动机箱之间是否有摩擦。
4. 吊架装置与横框之间是否有摩擦。
5. 门扇与门框之间是否有摩擦。
6. 滑轮的中心线与门体是否平行。

16. 皮带的安装

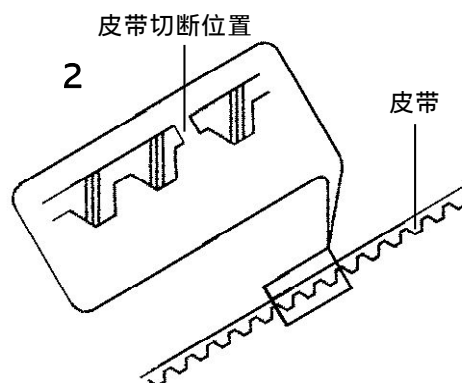
单开式

■ 皮带固定装置安装步骤



1. 拆下三组合螺栓 (M5×12) 将皮带固定器从单开皮带夹支撑上取下。
2. 参考皮带切断表, 将皮带切断。
【注意】请将皮带从谷地的中心切断。
3. 将皮带的两端交叉着从皮带固定器的中心处确实放入固定器。
【注意】安装时勿使皮带扭曲。
4. 将皮带固定器牢固地安装到单开皮带夹支撑上。
【注意】注意皮带固定器的方向。
5. 将皮带先挂到马达一侧的皮带轮上, 再挂到从动轮上。
6. 参照下述的安装位置图, 使用附带的皮带固定装置安装用螺栓 (M6×12带弹簧垫圈)、并确实安装至吊架装置上, 安装牢固。
【注意】请用扳手、套筒扳手等工具将螺栓确实拧紧。

■ 皮带切断位置



■ 皮带切断表 (单开式)

【皮带切断尺寸 L 的计算公式】

单位 (mm)

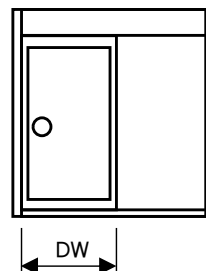
DW = 600~1000情况下

$$L = (DW - 100) \times 4$$

DW = 1000~1050情况下

$$L = 3700$$

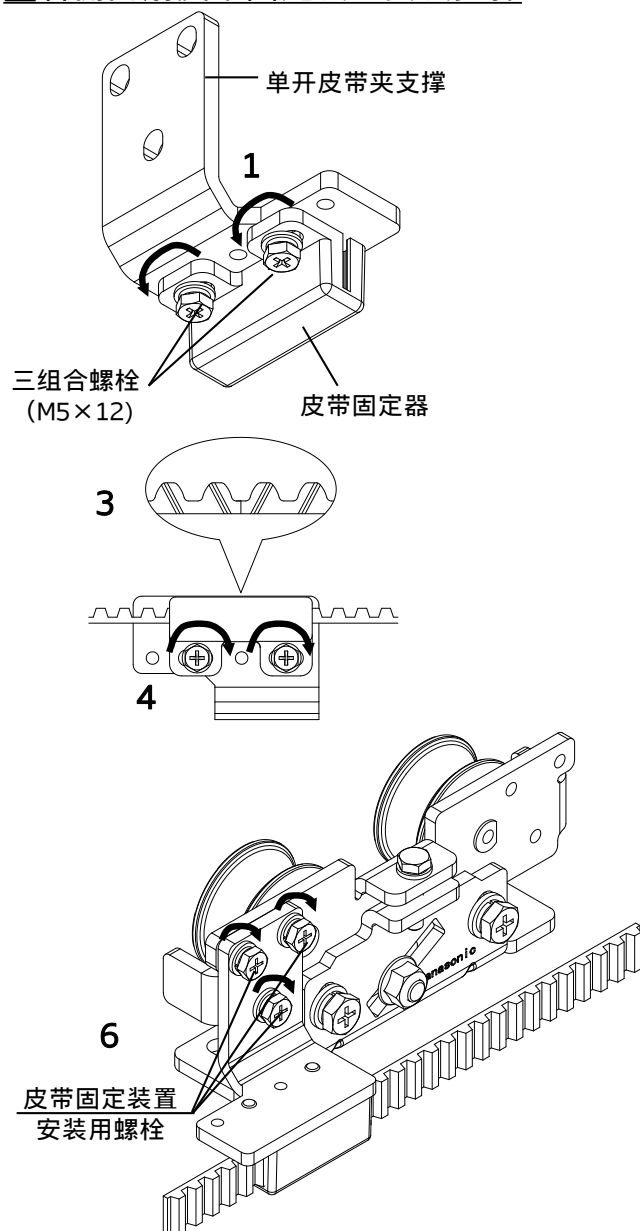
【注意】以上只是一个计算公式, 请在确认实际尺寸的同时进行调整。



16.皮带的安装

双开式

■右侧门扇皮带固定装置安装步骤



1. 拆下螺栓（M5×12）将皮带固定器从单开皮带夹支撑上取下。

2. 参考皮带切断表，将皮带切断。

【注意】请将皮带从谷底的中心切断。

3. 将皮带的两端交叉着从皮带固定器的中心处切实放入皮带固定器。

【注意】安装时勿使皮带扭曲。

4. 将皮带固定器牢固地安装到单开皮带夹支撑上。

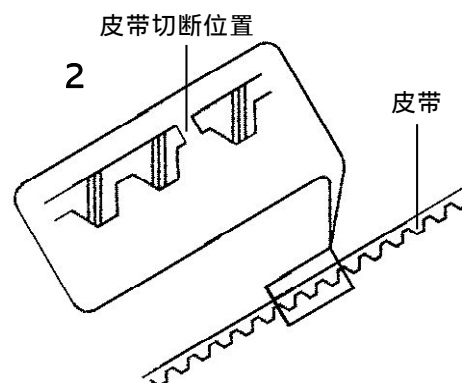
【注意】注意皮带固定器的方向。

5. 将皮带先挂到马达一侧的皮带轮上，再挂到从动轮上。

6. 参照P.10的安装位置图，使用附带的皮带固定装置安装用螺栓（M6×12带弹簧垫圈）、确实安装至吊架装置上，安装牢固。

【注意】请用扳手、套筒扳手等工具将螺栓确实拧紧。

■皮带切断位置



■皮带切断表（双开式）

【皮带切断尺寸 L 的计算公式】

单位（mm）

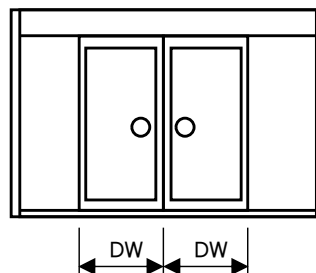
DW = 600~912.5情况下

$$L = (2 \times DW - 100) \times 4$$

DW = 912.5~1050情况下

$$L = 6900$$

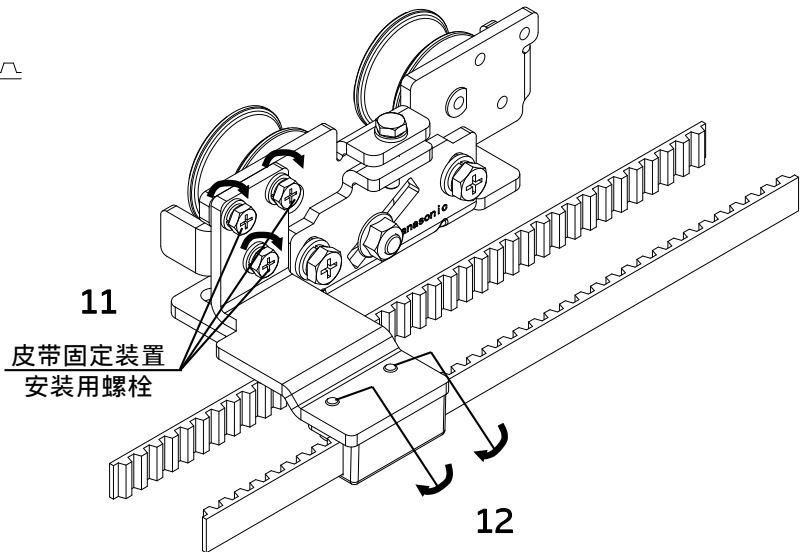
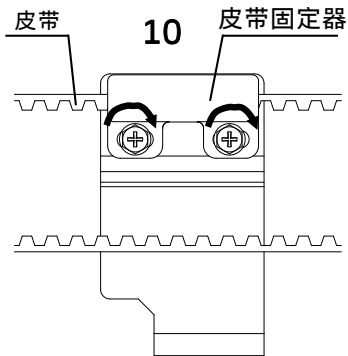
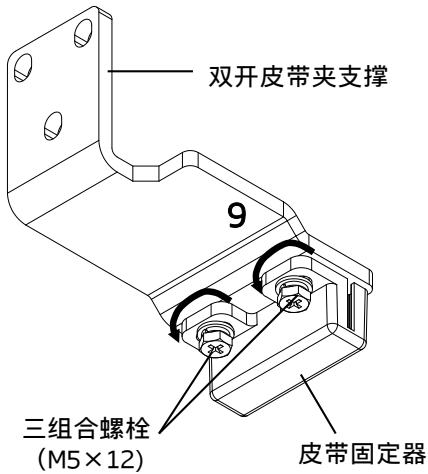
【注意】以上只是一个计算公式，请在确认实际尺寸的同时进行调整。



16.皮带的安装

双开式

左侧门扇皮带固定装置安装步骤



7. 参照 17.皮带张力的调整 (P.21) 调整皮带张力。

8. 使2扇门确实处于关闭位置。

如有手动门锁，请将其锁上。

9. 拆下双开用皮带固定器的螺栓 (M5)， 将其从双开皮带夹支撑上取下。

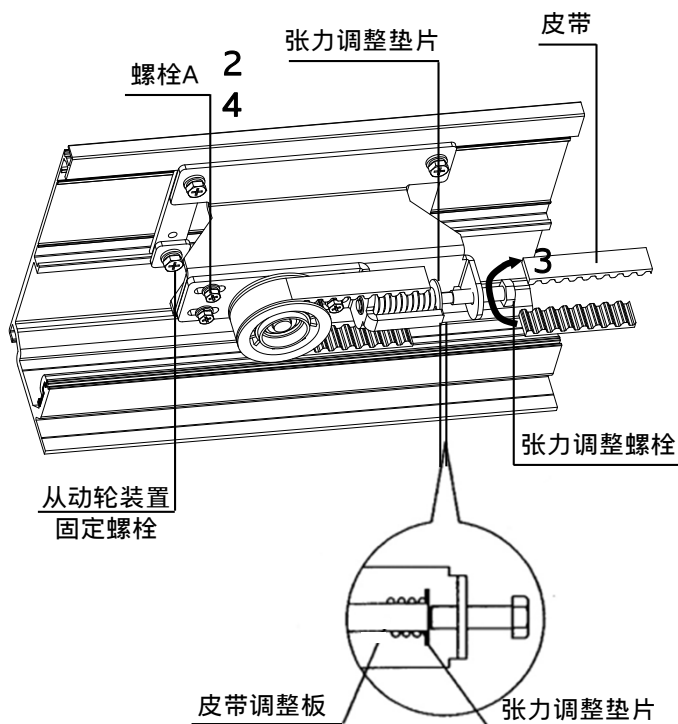
10. 参照下述的安装位置图， 将皮带固定器安装到皮带上、 用螺栓将皮带固定器固定在双开皮带夹支撑上。

11. 使用附带的皮带固定装置安装用螺栓 (M6×12带弹簧垫圈)、确实安装至吊架装置上， 安装牢固。

【注意】请用扳手、套筒扳手等将螺栓确实安装。

12. 门的位置调整后， 将螺栓确实拧紧。

17.皮带张力的调整



1. 将从动轮装置向左用力拉，确实拧紧固定螺栓。

2. 拧松4个螺栓A。

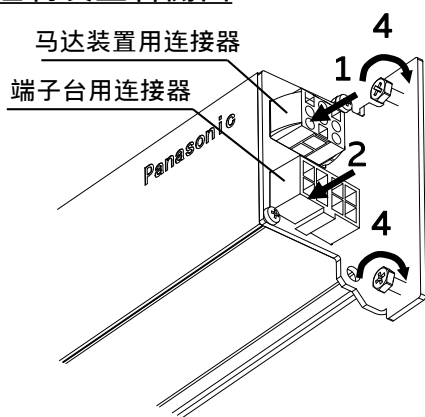
3. 按顺时针方向旋转张力调整螺栓，调整皮带张力。

【注意】以调整垫片与调整板的前端重合为最宜。

4. 确实拧紧4个螺栓A。

18.控制装置的固定

■控制装置右侧面



1. 确实连接马达装置连接器。

【注意】如连接不慎，会造成动作不良。

2. 确实安装端子台装置（电源用），使其与控制装置确实相连。

【注意】请将引线从马达装置的右支架上面穿过。
如连接不慎，会造成动作不良。

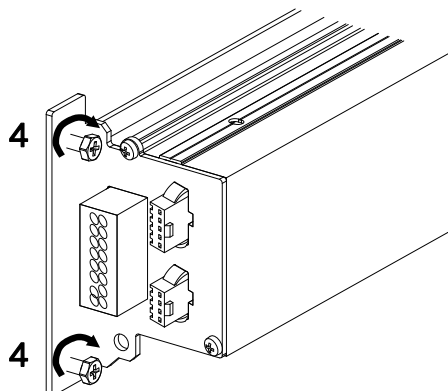
3. 用附带的线卡固定导线。

【注意】如连接不慎，会造成动作不良。

4. 拧紧控制装置两侧螺丝，固定控制器。

【注意】如有不慎就会引起坠落。

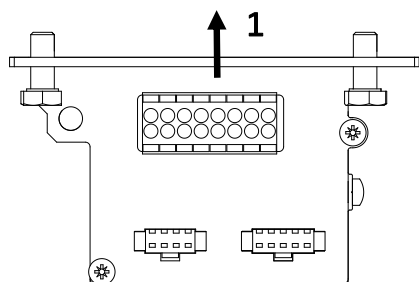
■控制装置左侧面



19.辅助光线传感器的连接<当带有辅助光线传感器时>

■辅助光线传感器用端子

(控制装置左侧面)



1. 将控制器左侧接线端子拔出。

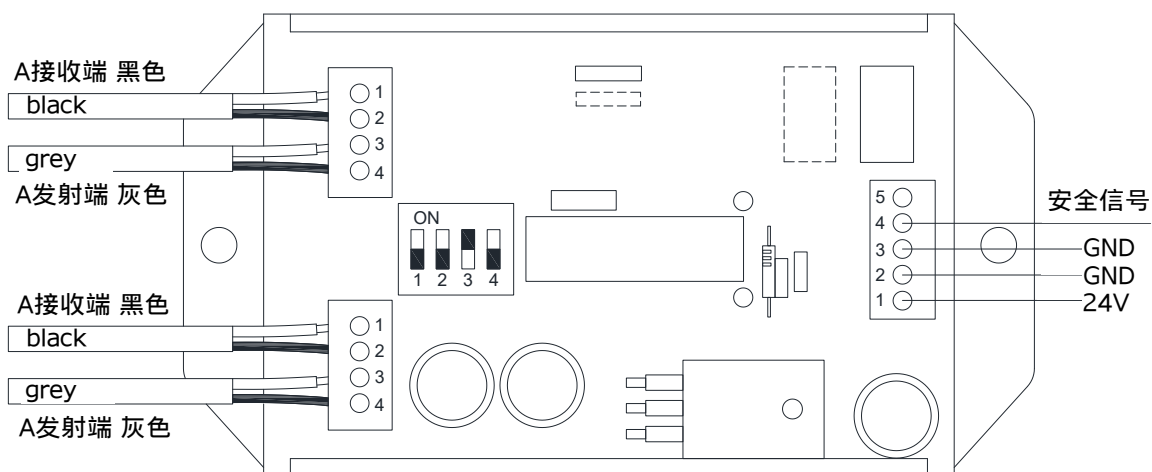
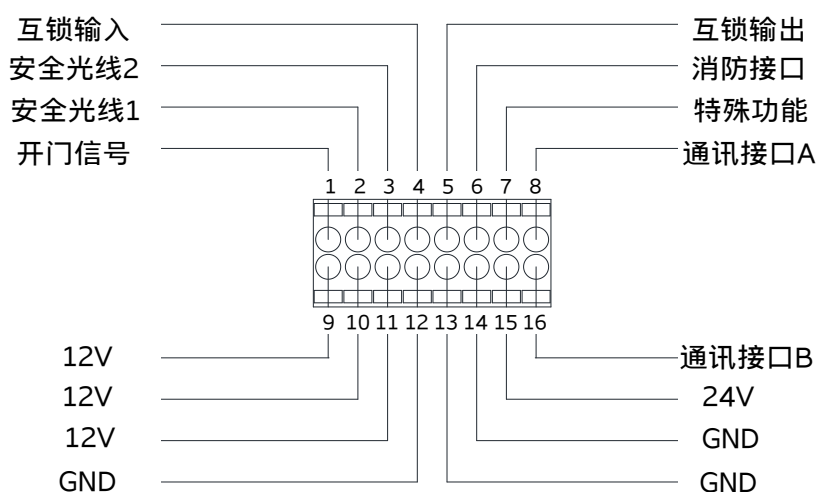
2. 将辅助光线传感器控制盒输出端与控制器接线端连接。

【注意】请参照下图连接，如有不慎会造成动作不良。

3. 将接好的端子插回控制器左侧。

【注意】请很好的插入到底。

连接如有不慎会造成动作不良。



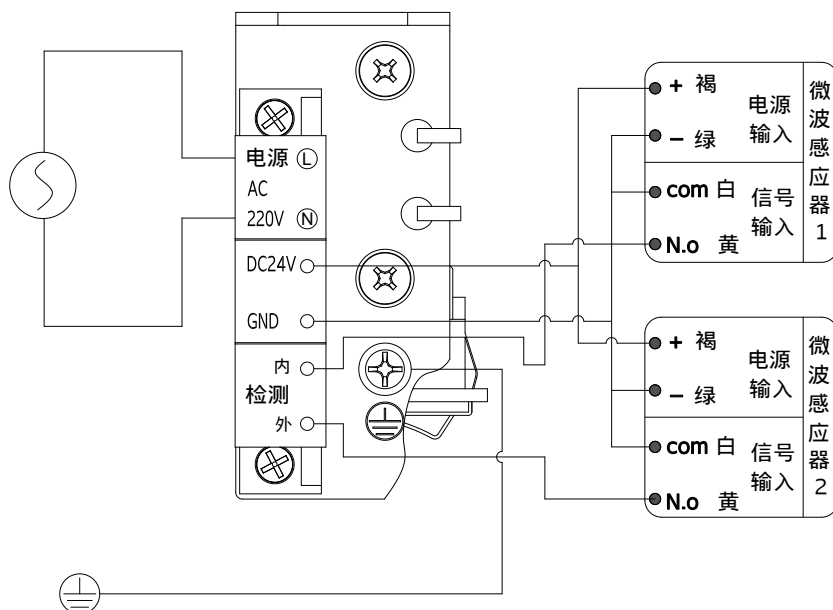
【注意】辅助光线传感器需要定期检测，以保证其正常运行。

【注意】接好辅助光线传感器后，需要在操作器中选择确认（参考操作器说明书）。

【注意】接线时请专业人员处理。

【注意】与端子台、控制装置等相连接的引线剥线头长度为5mm；要延长信号线时，请使用线径在0.5mm²以上的电线。

20.电源线及传感器的接线方法



1. 将电源线确实连接至端子台装置的电源端子。

注意  · 电源电压为220V。

如果接触电源电压，会引起火灾、触电。

- 电线外壳剥去的长度如上图所示，电线请勿触及电源端子以外部位，否则会触电。
- 请勿将电源线插入检测、DC24V端子，否则会造成故障。
- 接线要确实进行。
- 如有不慎，会因导通不良造成火灾及触电。
- 请确保线组没有被机械零件压住，以免发生故障。

2. 将传感器检测信号线与检测端子确实相连。

注意  接线要确实进行。

如有不慎，会因导通不良造成火灾及触电。

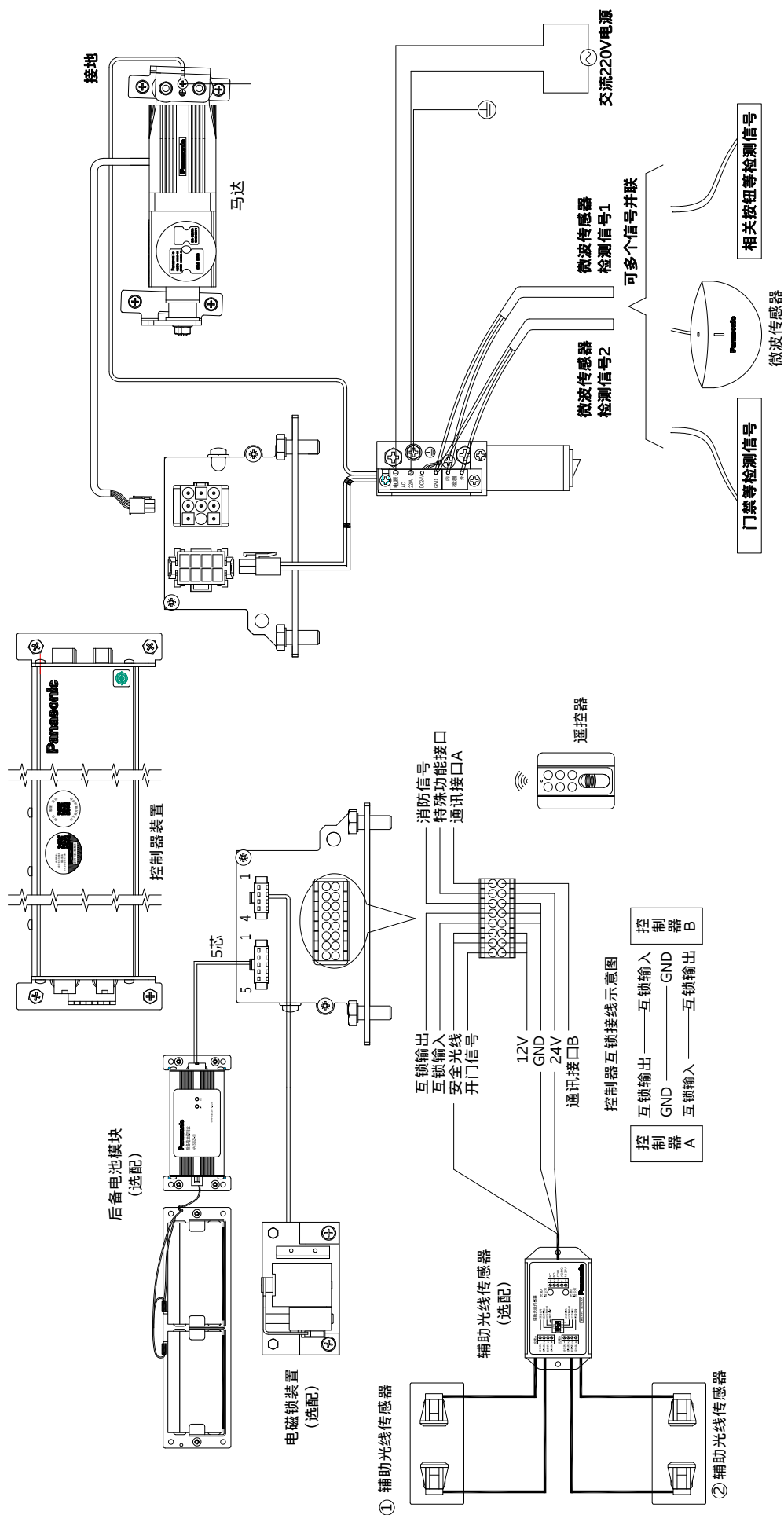
3. 将传感器两根电源线确实连接至DC24V输出端子。

注意  请勿使用额定1A以上的器具，否则会引起故障及火灾。

注意  请使用符合电源电压的传感器，请仔细阅读传感器使用说明书。

如有不慎，会造成故障。

21. 机能部件接线图



【注意】

1. 与端子台、控制装置等相连接的引线剥线头长度为5mm。
2. 要延长信号线时，请使用线径在0.5mm²以上的电线。
3. 端子台引出地线务必接至马达接地端，市电的地线务必接入端子台接地端。

22.微信小程序使用方法

微信小程序的获取

■ 扫一扫下方二维码获取微信小程序，或微信搜索“松下门控智能调控”获取小程序。



微信小程序的操作

■ 进入微信小程序

注意⚠ 安卓6.0及以上手机用户，需要根据提示授权给微信位置信息等权限。

注意⚠ iOS用户需要根据提示授权给微信相关权限。

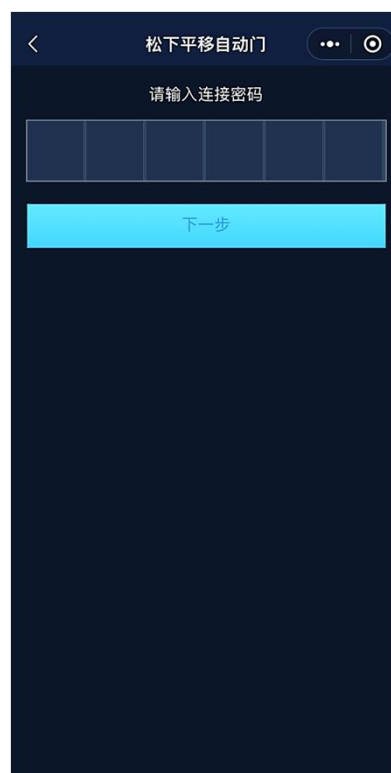
注意⚠ 自学习过程中，无法调节模式和参数，请等待自学习完成后再操作。



22.微信小程序使用方法

添加设备

1. 点击添加设备按钮。
2. 微信小程序自动搜索周围设备，等待搜索完成。
3. 点击需要连接的自动门设备。
4. 输入连接初始密码“000000”，该过程延时较大，请耐心等待。



注意⚠️ 安卓版用户如果没有打开GPS或未获取位置权限，将无法搜索到周围设备。

注意⚠️ 初次连接时，搜索到的设备默认设备名称为“Panasonic-D200/D200E”。

注意⚠️ 当设备与手机间的距离超过10米或中间有金属障碍物时，小程序可能无法搜索到设备。

22.微信小程序使用方法

修改设备名称

1. 进入小程序管理员页面，点击进入设备名称进行修改。
2. 设备的初始名称“Panasonic-D200E/D200”。
3. 点击并输入想要修改的设备名称。



注意⚠ 设备名称仅支持英文字母及数字。

注意⚠ 设备名称字符数量不得大于18位。

22.微信小程序使用方法

修改设备连接密码

1. 进入小程序管理员页面，进入控制器连接密码。
2. 输入原始密码，设备初始连接密码为“000000”。
3. 设置新密码（六位及以下）。



注意⚠ 设备密码修改后，需重新连接并输入新密码。

注意⚠ 为了保证使用安全，建议及时修改密码，并妥善保管。

22.微信小程序使用方法

修改管理员密码

1. 进入小程序管理员页面，进入管理员密码。
2. 输入原始密码，管理员初始密码为“000000”。
3. 设置新密码（六位及以下）。



注意⚠️ 管理员密码修改后，需重新输入新密码才可以访问管理员页面。

注意⚠️ 为了保证使用安全，建议及时修改密码，并妥善保管。

22.微信小程序使用方法

查询、设定设备参数设置

1. 进入小程序管理员首页，点击运行参数设置、外部接口设置、应急参数设置。
2. 进入相应的设置页面，小程序自动读取设备参数。
3. 通过滑动滑条、开关设置相应参数即可，具体请看下一页的参数一览表。



注意⚠ 通过下拉屏幕可以刷新实时数据。

22.微信小程序使用方法

查询、设定设备参数设置

一级 页面	二级 页面	设定NO.	机能	机能说明	设定范围	出厂初期值	单位
管理员页面	主页面	1	设备名称	修改设备的名称	18位英文名称	Panasonic-D200/D200E	
		2	DCU ID	设定设备地址	1~127	001	-
		3	门重	显示门的总重量			kg
		4	运行模式	设置门机的运行模式	自动运行 手动模式 常开模式 半开模式 单向模式1 单向模式2 锁门模式	自动运行	
		5	恢复默认参数	恢复设备内部参数			
		6	棘轮功能	传感器感应一次开、感应一次关	(关闭)，(开启)	关闭	-
	运行参数设置	1	开门方向	门开启时方向的设定	左/右、若双开门设定在右	右	-
		2	设置门开放时间	门从开启至关闭的时间设定	0~30 (步长1)	2	sec
		3	设置开门速度	设定开门速度	100~500 (步长50)	500	mm/s
		4	开门缓冲速度	开启时缓冲速度的设定	50~100 (步长5)	80	mm/s
		5	开门缓冲距离	设定开门时的缓冲距离	0~25 (0为最短, 步长1)	10	级
		6	开门启动力	门开启时动力强度的设定	0~8 (0为最短, 步长1)	6	级
		7	开门制动力	开门时制动力强度的设定	0~8 (0为最短, 步长1)	1	级
		8	设置关门速度	设定关门速度	100~400 (步长50)	400	mm/s
		9	关门缓冲速度	关闭时缓冲速度的设定	50~100 (步长5)	80	mm/s
		10	关门缓冲距离	设定关门时的缓冲距离	0~25 (0为最短, 步长1)	15	级
		11	关门启动力	关闭时其动力强度的设定	0~8 (0为最小)	6	级
		12	关门制动力	关门时制动力强度的设定	0~8 (0为最小)	1	级
		13	加压功能	门关闭时的动作状态设定	(关闭)，(加压动作)	关闭	-
		14	半开幅度	半开操作时开门幅度的设定	40~90 (步长10)	50	%
		15	半开开启缓冲距离	设定在半开时, 开启缓冲距离的设定	0~25 (0为最短, 步长1)	10	级
		16	半开关闭缓冲距离	设定在半开时, 关闭缓冲距离的设定	0~25 (0为最短, 步长1)	10	级
	外部接口设置	1	关闭时辅助传感器	辅助光线传感器在门关闭位置时是否有效的设定	(无效)，(有效)	无效	-
		2	打开安全光线1	安全光线传感器的使用	(无效)，(有效)	有效	-
		3	打开安全光线2	安全光线传感器的使用	(无效)，(有效)	有效	-
		4	电磁锁选择	电磁锁的使用有无的设定	(无效)，(有效)	无效	-
	应急参数	1	遇阻动作	门被夹住时的动作设定	(停止)，(反转)	反转	-
		2	停电模式	停电后门是否允许多次开关门	(一次)，(多次)	一次	
		3	停电时动作	停电时的动作设定 (需要电池装置)	(停止)，(开门)，(关门)	开门	-
		4	紧急时操作	紧急时门的动作设定	(停止)，(开门)，(关门)	开门	-
		5	安全感知度	安全功能感知度设定	0~4 (4为最迟钝)	2	级
	密码设置	1	连接密码	修改小程序连接设备的输入密码	六位密码	000000	-
		2	管理员密码	修改小程序进入管理员页面的输入密码	六位密码	000000	-
说明页面		1	使用视频	播放安装指导视频		-	-
		2	使用说明	查看电子版使用说明书		-	-
		3	数据统计	查看门机系统运行状态		-	-
		4	控制器软件版本	显示控制器软件版本号		-	-
		5	无线模组版本	显示无线模组版本号		-	-
		6	小程序版本	显示小程序版本号		-	-



注意 停电动作模式 (一次)、(多次)

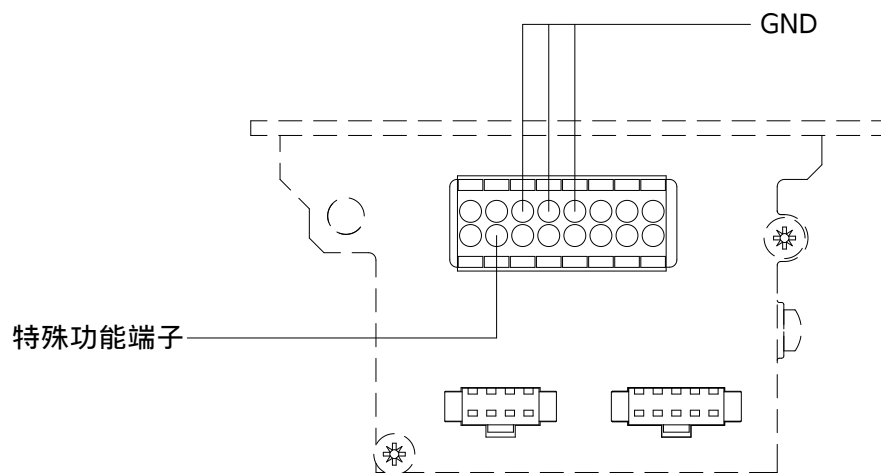
一次: 表示市电停止后, 自动门按照【停电时动作】的设置 (停止、开门、关门), 执行相应动作。【停电动作】默认设置为开门, 所以停电后, 自动门会慢慢打开, 并且保持开启状态, 直到市电恢复正常。

多次: 市电停止后, 自动门保持停电前的工作模式, 待电池电压降低至15V后, 自动门会按照停电时动作设置 (停止、开门、关门) 执行相应动作。例如, 【停电时动作】默认为开门, 市电停止前为自动模式, 则市电停止后, 自动门先按照自动模式正常开关门运行, 待电池电压降到15V后, 自动门慢慢打开, 并且保持开启状态, 直到市电恢复正常。

22.微信小程序使用方法

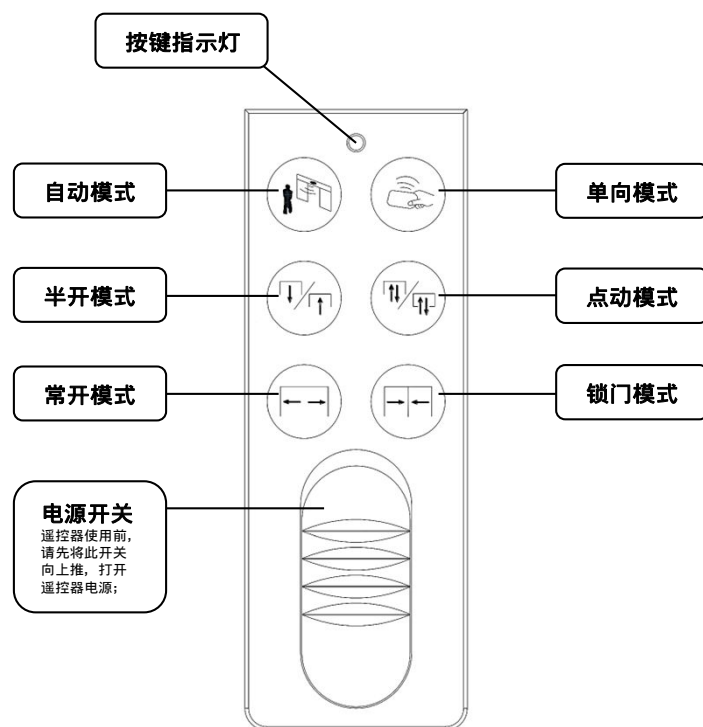
密码重置

1. 在门机自学习运行正常的情况下，使用短接导线连接设备左侧接线端子的GND与密码重置端子。
2. 进入小程序，重新连接设备，此时设备名称恢复为“Panasonic-D200E/D200”，设备密码恢复为“000000”，管理员密码恢复为“000000”。
3. 在管理员页面设置新的密码。



23. 遥控器操作方法

遥控器说明



遥控器对码

注意⚠

- 使用遥控器时需先对码
- 若控制器上电超过15秒，此时无法对码，需重新断电再上电，成功对码
- 使用前，请将遥控器电源打开
- 遥控距离请不要超过10米
- 一台控制器可对码5个遥控器，如对码第6台会将第1台遥控器的对码删除，成功对码第7台会将第2台的信息删除，依次循环覆盖

操作顺序	图示	备注
控制器上电15秒内 ↓ 依序按下6个键 ↓ 完成对码		上电后长鸣一声“嘀”后表示对码开始。 每按一个键，蜂鸣器会发出“滴”的一声短音（0.2秒）进行响应。按左图固定顺序依次按下6个键后，蜂鸣器会发出三声短促的“嘀”声表示对码成功。 对码结束后响长音（0.5秒），这时对码操作成功。

遥控器恢复出厂设置

- 门机完全断电后，按住遥控器的 键和 键不放，然后重新接通市电电源，蜂鸣器会发出长音“嘀”，此时确认恢复出厂设置操作成功。
- 恢复出厂设置操作成功后，对码成功的全部遥控器记录被清空，如需使用，需要重新对码。

24.施工后的确认

项 目	确 认
1. 各部件是否确实安装好。	
2. 手动开关门时，行走阻力有无问题。	
3. 接线是否正确。	
4. 是否安置好配线，使之无法卷入驱动部。	
5. 发动机箱内（特别是轨道内）是否有脏物积存。	

25.主要功能介绍

一、工作模式

- 1.「自动运行」默认工作模式，门机系统检知到内、外开门信号，都能自动开启门体。
- 2.「自动常开」通过小程序或者遥控器设置，当设定为自动常开，门体自动打开，并且一直 保持敞开状态，直到切换到其它工作模式。
- 3.「锁门状态」通过小程序或者遥控器设置，当设定为锁门状态，自动门自动慢慢关闭并保持关闭状态，关闭后开门信号均无效。
- 4.「单向通道」通过小程序、遥控器、触控屏设置，当设定为单向通道，门机系统检知内开门信号后门体自动开启，外开门信号无效，只能单向通行。
- 5.「自动半开运行」通过小程序、遥控器、触控屏设置，当设定为自动半开运行，门体只能开启到设定的开门幅度，默认为全开启幅度的40%，幅度40%~90%可调，可通过小程序修改。
- 6.「手动操作」通过小程序设置，当设定为手动操作，门机系统停止对门体控制，可手动推拉门体。

二、自学习动作

门机系统在每次上电初始时，为了采集运行数据，会缓慢开启一次、缓慢关闭一次。

自学习完成后，门机按照设定的速度运行，默认为开启500mm/s，关闭400mm/s，可通过操作器修改。

三、遥控器

遥控器具体功能及操作请参考P33或遥控器补修品说明书。

四、触控屏（选配）

触控屏具体功能及操作请参考触控屏说明书。

五、参数修改

参数修改须通过微信小程序或者触控屏修改。

开门方向更改后门机系统会启动自学习动作。

开关门速度、门张开时间、启动力、制动力、半开幅度、模式选择等可通过小程序进行修改。

26. 故障的排除

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 直观感觉不流畅。	确认开闭的速度设定值。	修改设定值。
	●缓行距离设定值太大， 直观感觉不流畅。	缓行距离的设定值。	修改设定值。
	●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。 ·确认轨道内有无垃圾。 ·确认门扇下部的锁是否松动。 ·确认是否由于止摆器的破损或松 动使其接触到导轨和锁眼。 ·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。
	●缓行距离太小。		增加缓行距离。
门不操作	●电源未接通。	查看断路器。	接通断路器。 【注意】 如果断路器再松开 请与施工单位联系。
		查看马达装置的电源开关。	接通电源开关。
	●传感器故障。	短路检测端控制装置确认是否动作。	更换传感器。
	●检测信号线切断。		更换检测信号线。
	●门被锁上。	确认门是否被锁上。	打开门锁。
	●轨道内有垃圾。	关电源确认门是否平滑移动。	清除障碍物和垃圾。
	●滑动阻力大。	切断电源，手工滑动门扇，确认滑动阻力。	清除障碍物和垃圾。
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。	检测范围内有引起误动作物品。	清除造成误动作的物品。
		检测范围内无引起误动作物品。	更换传感器。
	●辅助光线感应器持续工作。	确认受光器是否有脏物。	清除受光器内的脏物。
		光轴是否偏离。	调整光轴。
	●检测信号线短路。	确认拆下从端子台过来的控制信号线后 门扇是否关闭。	调换信号线。

26. 故障的排除

故障状态	原因	确认事项	处理
门有时不操作	传感器误动作 ◆使用光线传感器时 ●传感器的检测窗口是否有灰尘、水滴感脏物。	确认传感器检测窗口是否有脏物。	用沾有中性洗涤剂的软布擦去。
	●叉车、运货车通过		调整检测区域，使人体能进入检测区域内。
	●电源不稳定	确认传感器的输入电压。	提供稳定电压。
门会自动开关	传感器误动作 ◆使用光线传感器时 ●检测区域内有物体活动。	确认检测区域内有无物体活动。 例)盆栽植物、帘子等。	・调整检测区域。 ・移走检测区域内的物体。
	●门的附近放有会发出极其强烈电波的机器。	门的附近是否放有可发出极其强烈电波的机器。	将可发出极其强烈电波的机器移到远处。
	●有狗、猫通过。		正常
	●与其他传感器的控制区域重叠。		切换到防干扰开关上。
	●控制区域内有荧光灯、霓虹灯。		・调整检测区域。 ・移走荧光灯、霓虹灯。
	●控制区域内状态发生变化。 例) 区域内积雪后留有脚印。		正常
	●门处于检测区域内。	确认是否检测到门的移动。	调整传感器使门处于检测区域外。
门的动作是反的 ——人来门关 人走门开	●双开门 皮带连接金具左右装反。	确认连接金具是否装反。	遵循“左外右内”原则安装皮带连接金具。
	●单开门 开门方向设置反。	确认开门方向设置值。	在参数设置中调整开门方向设置值。

26. 故障的排除

故障状态	原 因	确认事项	处 理
门动作缓慢 ——过载	●门运行阻力过大。	确认门的阻力是否过大。	降低因上述原因造成的门运行阻力过大。
	●门重量超标、轨道水平度不良、活动部分与固定部分有摩擦、风速超标（超过5级风）、轨道磨损、滑轮磨损等。	确认门重、导轨、滑轮等各个部件以及周围环境是否有异常。	
门扇易脱轨	●止脱器间隙不正确。	确认止脱器间隙是否过大。	减少门运行时受到的异常冲击力。
	●轨道下沿槽口变形。	确认导轨下沿槽口是否变形。	
门运行到缓行阶段，有吱吱声	●由于安装不当或皮带连接金具变形，使皮带不在一个平面内，造成皮带与皮带轮（从动轮装置、马达装置）轮缘摩擦。	确认皮带是否在同一平面内。	调整皮带连接金具，使皮带处于同一平面内。
门动作时，门扇抖动	●因门扇较轻，启动力和制动力过大造成门扇抖动。	确认启动力和制动力设置值。	调节启动力和制动力，使门运行顺畅。
小程序通信异常	●门体自学习行程未完成。	确认自学习行程是否完成。	等待自学习行程完成、首页刷新。
小程序写入失败	●数据未设置到控制器中；无线传输延迟过高。	确认小程序与控制器连接是否稳定。	重新连接控制器后多次写入。
小程序连接断开	●无线连接信号强度过低。	确认手机与门机的距离是否过远。	靠近门机后重新连接。
小程序无法进入操作界面	●手机相关设置未打开。	确认是否打开设置以及是否获取相关权限。	待功能开启后重新连接。
小程序无法显示周围控制器	●控制器可能未通电，手机可能未打开位置信息授权。	确认门机控制器已开启，确认手机已正常获取权限。	重新启动门机控制器，待自学习完成后重新连接。
小程序数据错误	●小程序未刷新。	确认与控制器连接是否正常。	确认连接正常后下拉屏幕刷新。

设备维保要求

每隔6个月保养维护一次，内容如下：

1. 保养维护前，务必请先将自动门断电；
2. 用干燥棉布清理轨道面和滑轮上的尘土、碎屑等杂物；
3. 检查皮带与皮带轮端盖之间是否有异响，如有异响请在皮带侧面涂抹适量润滑脂；
4. 检查吊架、马达、张紧轮、皮带夹支撑上的安装螺钉是否有松动，如有松动必须紧固；
5. 检查皮带松紧度，如果出现松弛现象，请按照前面说明方法重新张紧皮带。

27.产品规格

■ D系列工程品自动门 (D200)

产品型号		NSXD120251	NSXD120301	NSXD116421	NSXD116501	NSXD116601
门扇形式		单开式		双开式		
门扇重量		200kg以下		160kg以下×2		
门宽		600～1,250mm		600～1,250mm		
马达		DC24V 90W无电刷马达				
开启速度		100～500mm/s可调				
关闭速度		100～400mm/s可调				
门的开放时间		0～30s 可调				
手动开关力		< 70 N		< 100 N		
电源电压		AC200～250V 50Hz				
输入电流 (AV220V时)	待机时	0.11A				
	动作时	1.41A				
环境温度		-20～+50℃ （不能在结霜情况下使用）				
基本动作		检测开关→门扇打开→制动→缓行→停止（呈打开状态） →门扇关闭→制动→缓行→停止（呈关闭状态）				

27.产品规格

■ D系列工程品自动门 (D200E)

产品型号		NSXD115251E	NSXD115301E	NSXD112421E	NSXD112501E	NSXD112601E
门扇形式		单开式		双开式		
门扇重量		150kg以下		120kg以下×2		
门宽		600～1,250mm		600～1,250mm		
马达		DC24V 65W无电刷马达				
开启速度		100～500mm/s可调				
关闭速度		100～400mm/s可调				
门的开放时间		0～30s 可调				
手动开关力		< 70 N		< 100 N		
电源电压		AC200～250V 50Hz				
输入电流 (AV220V时)	待机时	0.11A				
	动作时	1.1A				
环境温度		-20～+50℃ （不能在结霜情况下使用）				
基本动作		检测开关→门扇打开→制动→缓行→停止（呈打开状态） →门扇关闭→制动→缓行→停止（呈关闭状态）				



松下电气机器（北京）有限公司

原产地：中国

热线：400 810 4611

网址：<http://pro.panasonic.cn/panasonicLight/pindex/>

地址：北京市北京经济技术开发区同济北路1号

产品执行标准：GB/T 34616