Panasonic

松下自动门

H7系列

施工说明书

保管用

- 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。

- 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。

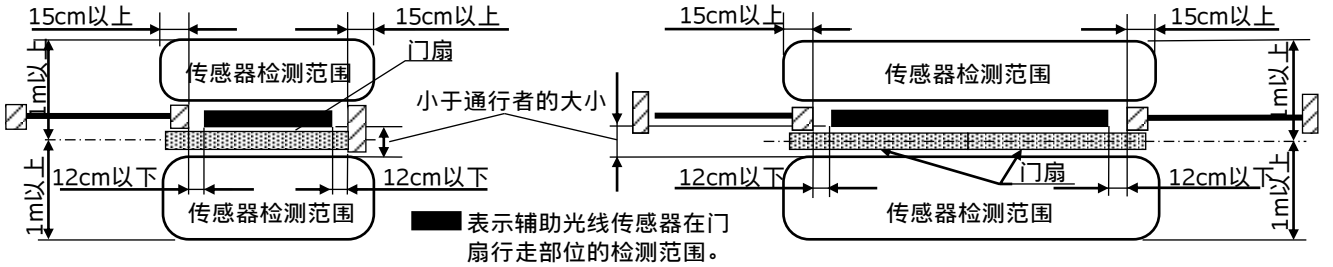
❗ **施工作业时请勿让通行者通过自动门或靠近作业现场。**
如工具或部件不慎坠落，会造成人员伤害。

⃠ **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。

❗ **请务必设置两组辅助光线传感器，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，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。**
会引起火灾、动作不畅。

⃠ **请确保开门后活动扇和立柱之间有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。

■其它注意事项

●勿使用超过规定重量的门扇，请勿带电插拔功能部品，否则会造成故障。

●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。

●如实际运行时关门遇阻反弹力较大时可通过遥控器更改NO.22安全感知度（默认值3）

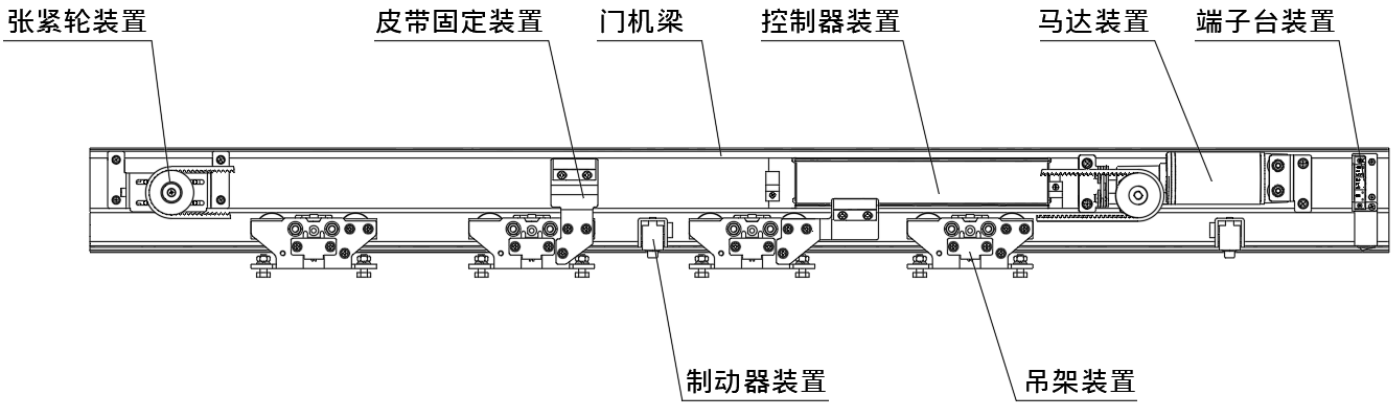
No.H7-T 2024.12.25

目录

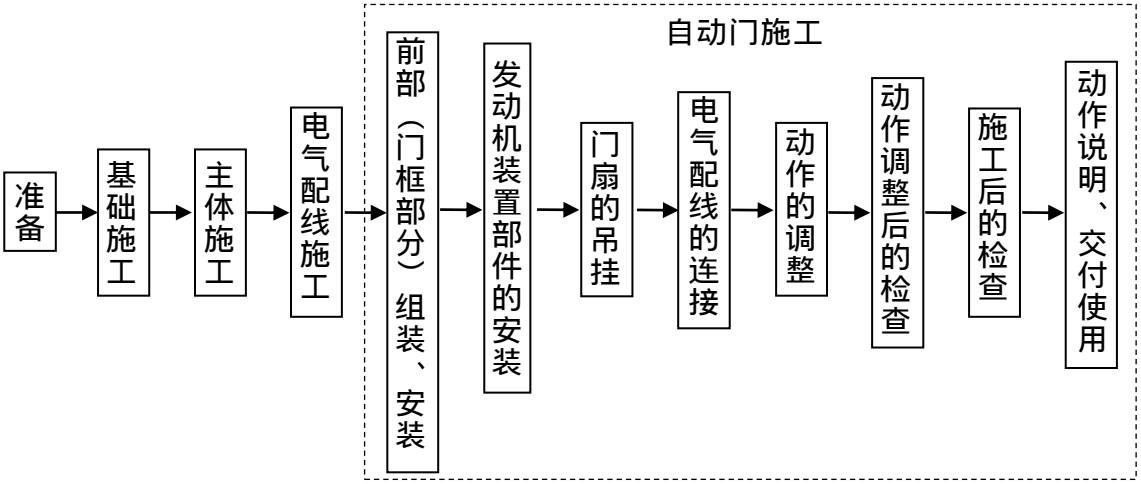
1. 各部分名称	1
2. 施工工程和维护保养	1
3. 门机梁的安装	2
4. 建筑安装比例	3
5. 发动机装置部件的安装配置图	4
6. 端子台装置（电源用）的安装	5
7. 马达装置的安装	5
8. 控制装置的安装	5
9. 辅助光线传感器探头的安装	6
10. 从动轮装置的安装	7
11. 门扇的吊挂	7
12. 制动器装置的安装	8
13. 门扇安装后的调整	8
14. 皮带的安装	9
15. 皮带张力的调整	10
16. 控制器装置的固定	11
17. 辅助光线的连接	11
18. 电源线及传感器的接线方法	12
19. 电锁和后备电池的接线方法	12
20. 施工后的确认	13
21. 故障的排除	13
22. 微信小程序使用方法	16
23. 产品规格	22
24. 功能部品的选定	22

1.各部分名称

■表面式发动机装置部件名称



2.施工工程



■维保方法

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;

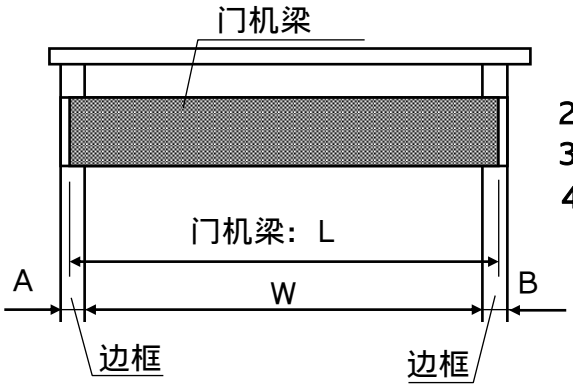
4.检查吊架、马达、张紧轮、皮带夹支撑上的安装螺钉是否有松动，如有松动必须紧固;

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。

3.门机梁的安装

表面安装式

■门机梁切断尺寸



1. **切割门机梁。**

门机梁：L＝W＋A＋B－5mm

【注意】切割时请勿碰伤轨道。否则会影响性能及滑轮的寿命，引起噪音、异音。

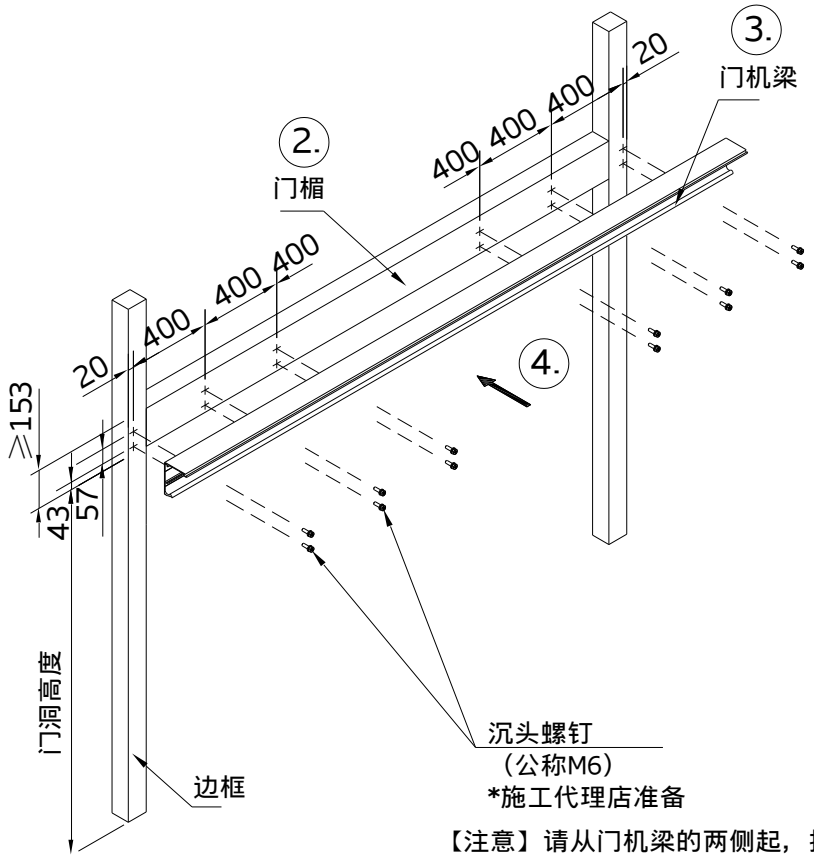
2. **在门楣、边框上钻出预留孔，攻丝（公称6mm）。**
3. **在门机梁上钻出预留孔(锪沉孔：公称6mm以上)。**
4. **用沉头螺钉（公称M6：施工方提供）将门机梁牢固地固定于门楣和边框上。**

【注意】・安装时务必使门机梁呈水平状。
・安装时请勿碰伤轨道，否则会影响性能及滑轮使用寿命。
・沉头螺钉平头请不要出头，以免造成动作不良。

双开安装时
・2根轨道的对接处，应在门的正中央位置。
・2根轨道应保持在同一水平面上，呈水平状。
・对接处间隙应小于5mm

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。

■表面安装式门机梁施工方法



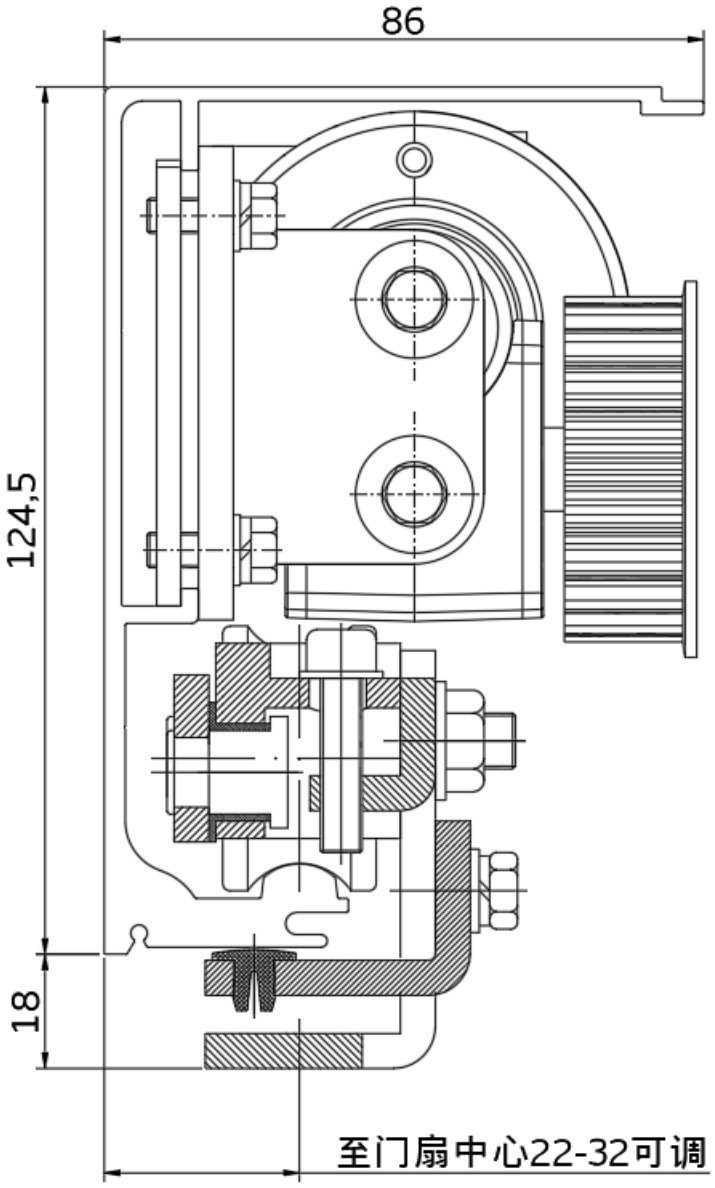
【注意】请从门机梁的两侧起，按400mm以下的均等间距进行安装。

4.建筑安装比例

表面安装式

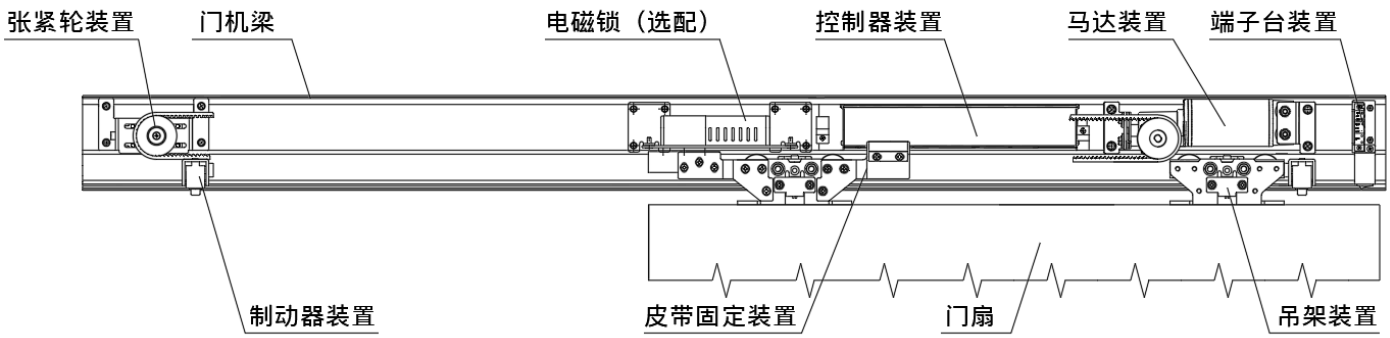
■断面图

【注意】
· 本断面图并非为1:1的比例（单位mm）。

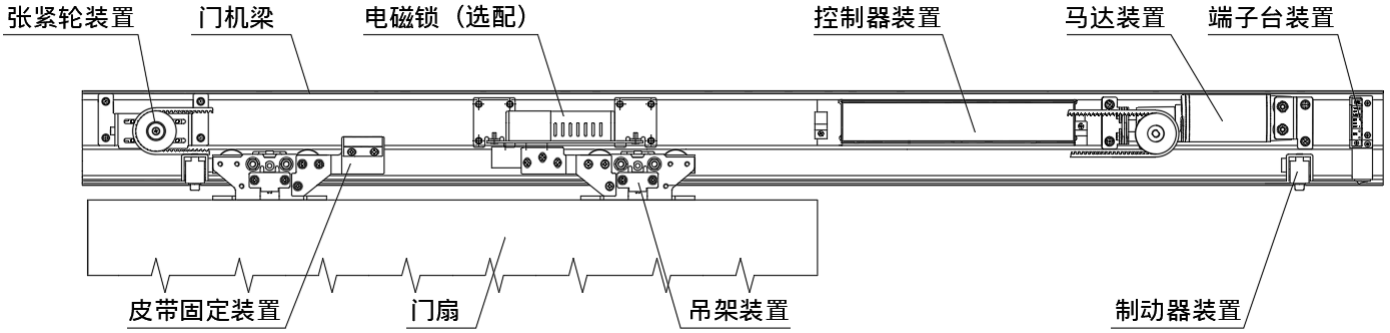


5.发动机装置部件的安装配置图

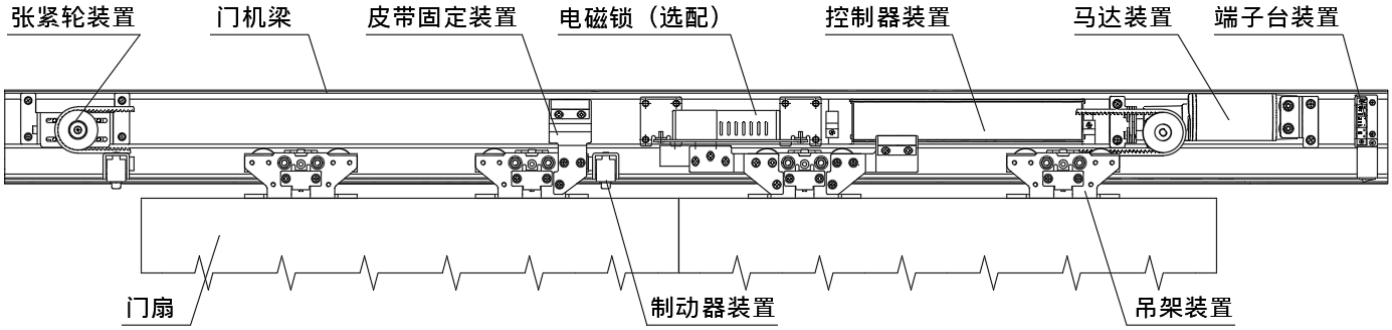
■单左开式基本安装



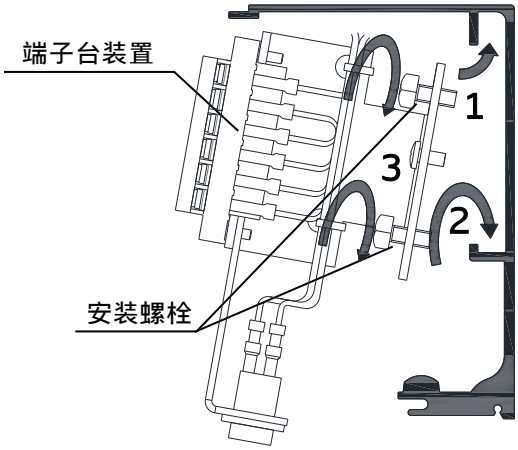
■单右开式基本安装



■双开式基本安装



6.端子台装置（电源用）的安装



1. **将端子台装置（电源用）嵌入门机梁的上部沟槽中。**
2. **接着将其嵌入下部沟槽中。**
3. **将端子台装置（电源用）移到门机梁右端的位置，并拧紧安装螺栓。**

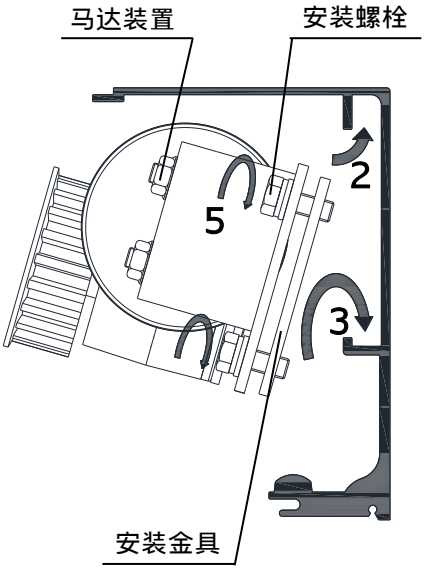
【注意】请确保电源线、信号线的接线空间。

6.端子台装置（电源用）的安装

■端子台装置（电源用）的安装位置

	单开（右开）	单开（左开）	双开
安装位置	端子台装置（电源用） 开方向	端子台装置（电源用） 开方向	端子台装置（电源用） 开方向　开方向

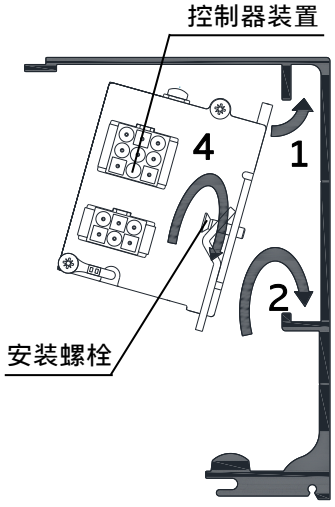
7.马达装置的安装



1. 将带连接器的导线放到马达和安装金具底面。

   注意⚠ 以下2、3、5如有不慎，会造成坠落。
2. 将安装金具确实嵌入门机梁的上部沟槽中。
3. 接着将其嵌入下部沟槽中。
4. 将马达装置移动到门机梁右端的位置附近。
5. 拧紧安装螺栓，注意不要压线。
6. 将带连接器的导线通过马达装置的底面放置在马达装置的左侧，注意不要使导线下垂。

8.控制装置的安装



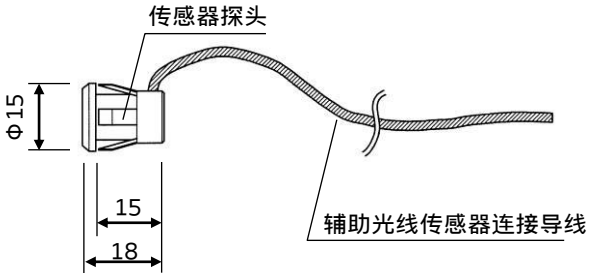
注意⚠ 以下1、2如有不慎，会造成坠落。

1. 将控制装置确实嵌入门机梁的上部沟槽中。
2. 确实嵌入下部沟槽中。
3. 将控制装置移动至能与端子台装置的导线连接的位置。
4. 拧紧安装螺钉。

9.辅助光线传感器探头的安装

对射型场所

■辅助光线传感器探头的外形尺寸

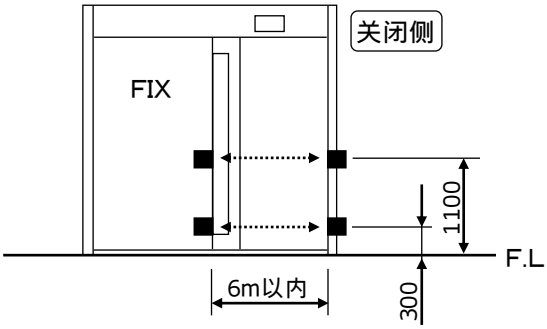


1．在边框上开设预埋孔、孔的位置应该使传感器探头镜面保持在同一平面上。

●预埋孔尺寸φ13mm
●设置高度　300mm，1100mm

【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。

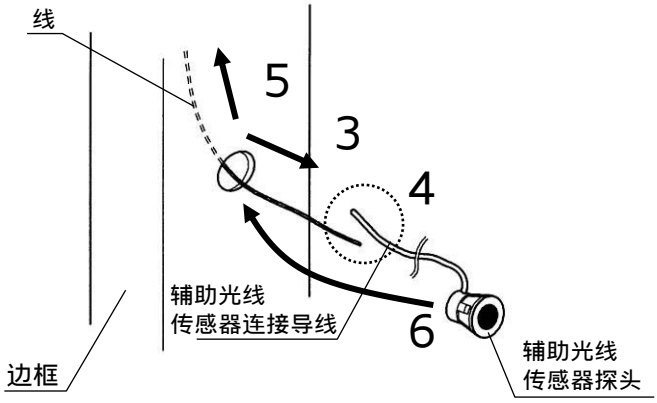
3．在足够长的线上拴上重物，使其从门机梁内落入边框，再将其从预埋孔中拉出。

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。

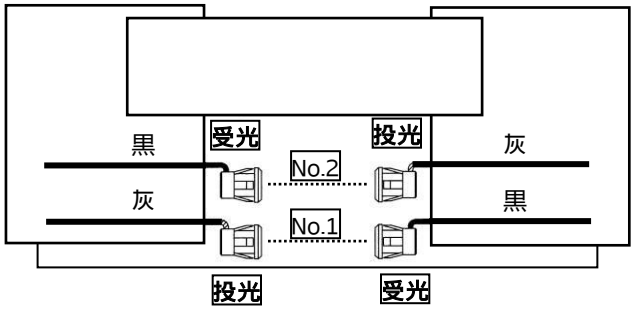
5．将辅助光线传感器软线提升至门机梁内。

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。



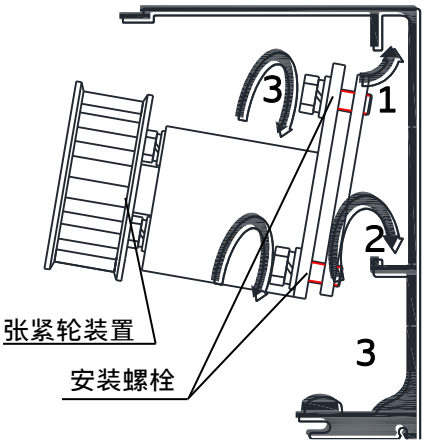
■使用时的设置



【注意】
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。

【注意】
辅助光传感器对射距离超过6米，有可能产生干扰引起误动作。
超过6米时请将辅助光线传感器安装在固定扇上。

10.从动轮装置的安装



注意⚠ 以下1、2如有不慎，会造成掉落。

1. 将从动轮装置的安装金具确实嵌入门机梁上部的沟槽中。

2. 接着金具下端确实嵌入下部沟槽内。

3. 用安装螺栓将从动轮装置轻轻地暂时固定，使之能稍微移动。

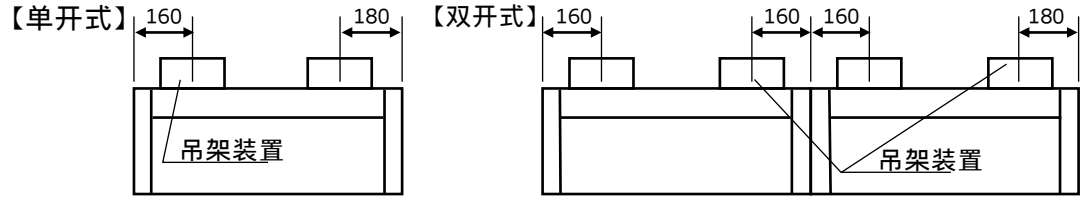
11.门扇的吊挂

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。

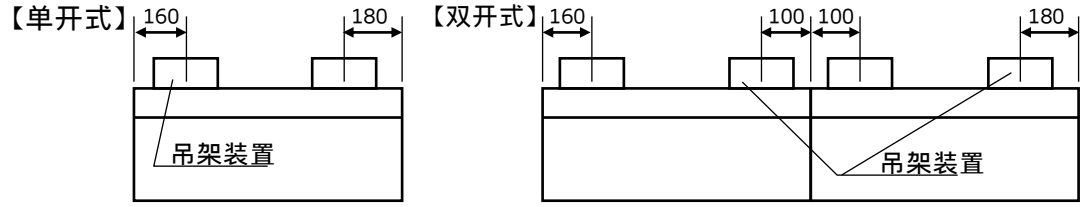
注意⚠ 如有不慎，会造成坠落。

■吊架装置的安装位置

■铝制、木制、不锈钢制门框的门



■钢化玻璃门



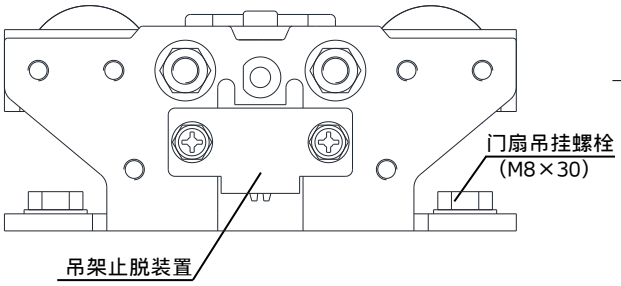
注意⚠安装时应使吊架装置的滑轮中心与门扇呈完全平行状态。（参照下图）如不平行，会缩短滑轮寿命。为保证门体运行平稳，请根据实际情况对吊架位置进行调整。

2. 把吊架止脱装置松开。

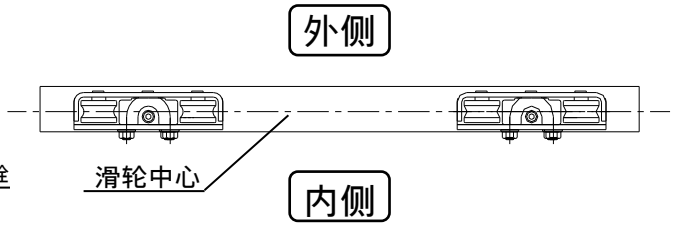
3. 将吊架装置滑轮挂至门机梁导轨，然后再安装好吊架止脱器。

【注意】请勿碰撞门机梁内部零件或伤及轨道,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，产生噪音或异响。

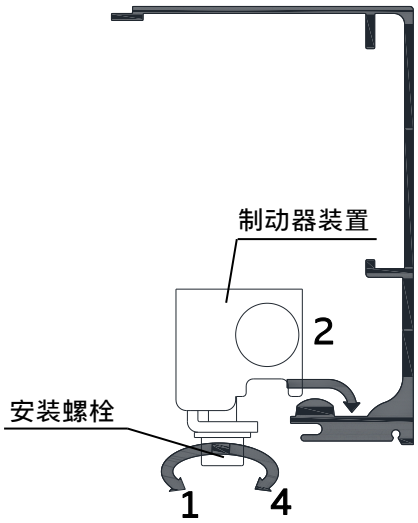
■H7吊架装置



■吊架装置的安装位置



12.制动器装置的安装



1.拧松制动器装置的安装螺栓。

2.参照 5.发动机装置部件的安装配置图

将制动器装置确实嵌入门机梁的轨道。

【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。

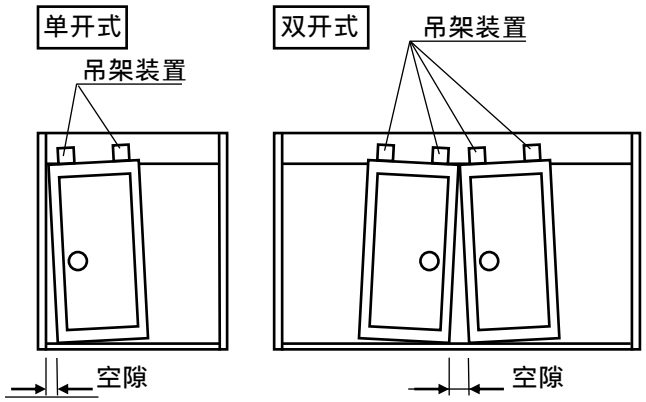
注意⚠ 请确保开门后有30mm以上的空间。
否则会造成手指被门扇和立柱夹住，导致伤害。

【注意】请勿伤及轨道。

4. 拧紧固定安装螺栓。

注意⚠ 如有不慎，会造成门破损。

13.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. 松开固定螺母（M8）。

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。
上升、下降高度±3mm。

注意⚠ 以下3.4如有不慎，会造成坠落。

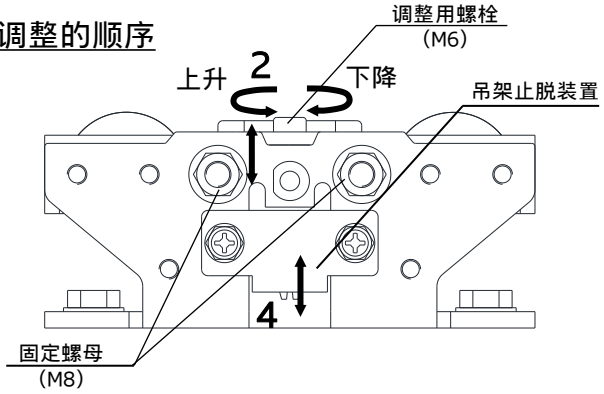
3. 将固定螺母均匀的拧紧固定，确保所有滑轮与轨道接触。

4. 确认吊架止脱装置与轨道无摩擦。

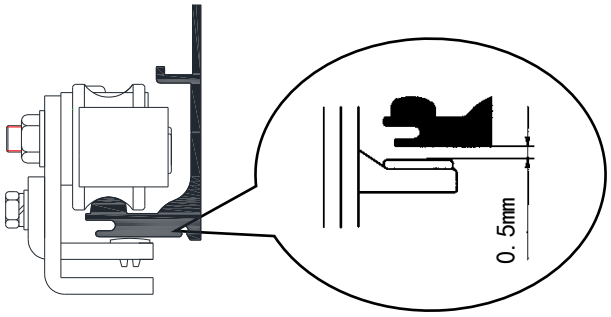
5. 确认行走阻力。

・确认用单手能否移动门扇。
行走阻力应在51N（5.2kgf）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

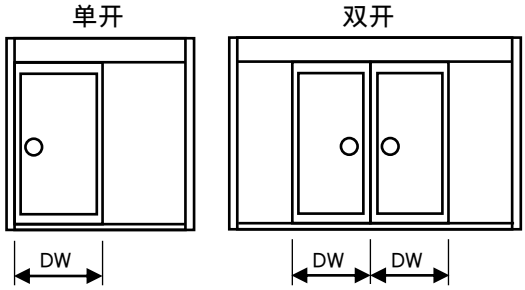
1.吊架装置是否垂直安装在门上。
2.门扇下部止摆器与门扇底部之间有否摩擦。
3.吊架止脱装置和门机梁之间是否有摩擦。
4.吊架装置与横框之间是否有摩擦。
5.门扇与门框之间是否有摩擦。
6.滑轮的中心线与门体是否平行。

14.皮带的安装

■皮带切断表

【皮带切断尺寸 L的标准】 单位（mm）

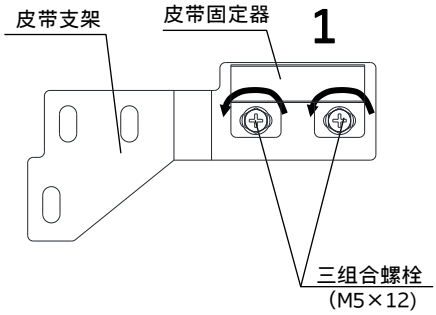
门扇	门宽DW（mm）	皮带切断尺寸L（mm）
单开时	600～1200	（DW-100）×4
	1200～1250	4500
双开时	600～900	2（DW-100）×4
	900～1000	6800
	1100～1250	8000

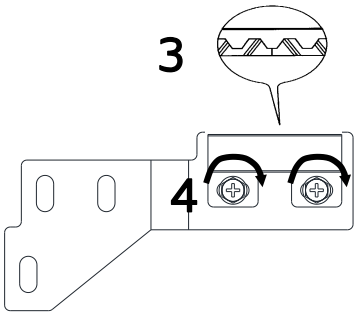


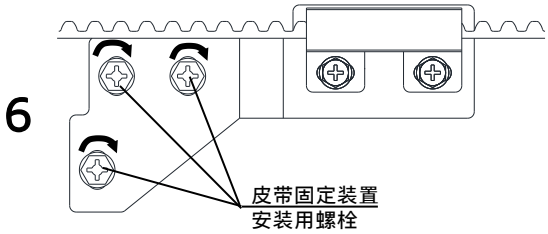
【注意】以上计算公式只是一般标准，请根据实际行程尺寸和安装的部品进行调整。

单开式

■皮带固定装置安装步骤







1. **拆下螺栓A（M5）将皮带固定器从皮带支架上取下。**

2. **确定皮带长度，将皮带切断。**

   【注意】请将皮带从谷地的中心切断。

3. **将皮带的两端平行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皮带支架上。**

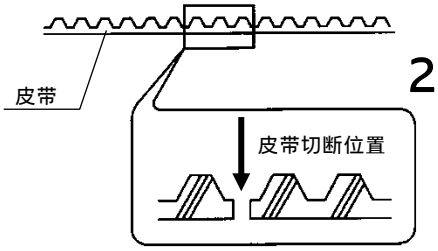
   【注意】注意皮带固定器的方向。

5. **将皮带先挂到马达一侧的皮带轮上，再挂到从动轮上。**

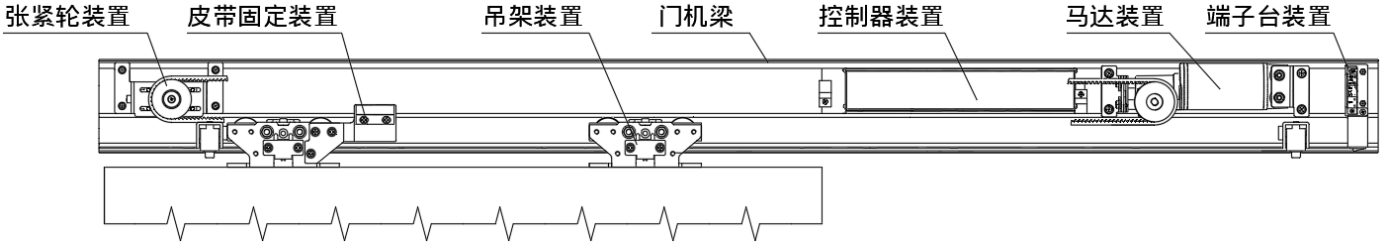
6. **参照下述的安装位置图，使用附带的皮带固定装置安装用螺栓（M6×12带弹簧垫圈）、并确实安装至吊架装置上。**

   【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



■皮带固定装置的安装位置

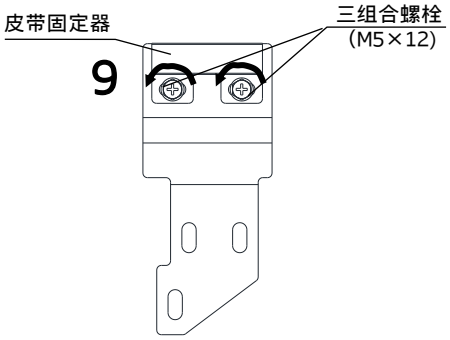


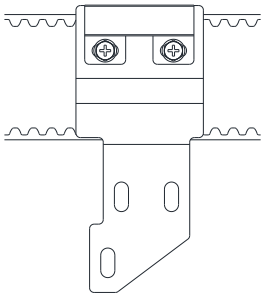
14.皮带的安装

双开式

■双开式皮带固定装置安装步骤

左侧门扇皮带固定装置安装步骤





1～6. 参照 14.皮带的安装 “单开式”安装皮带。

7. 参照 15.皮带张力的调整 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。

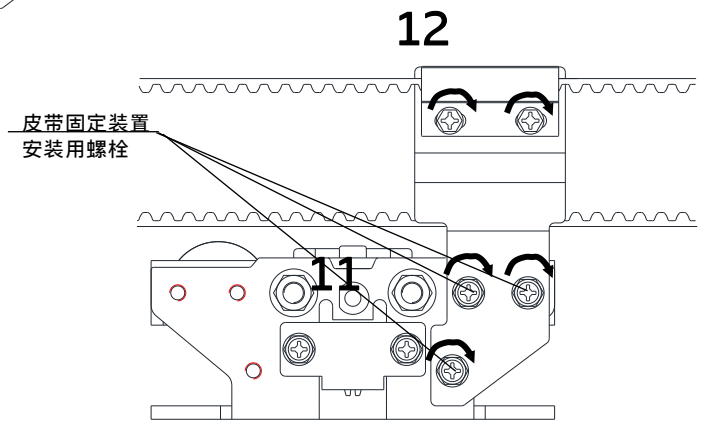
9. 拆下双开用皮带固定器的螺栓（M5），将其从双开式皮带支架上取下。

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B将皮带固定器在双开式皮带支架固定。

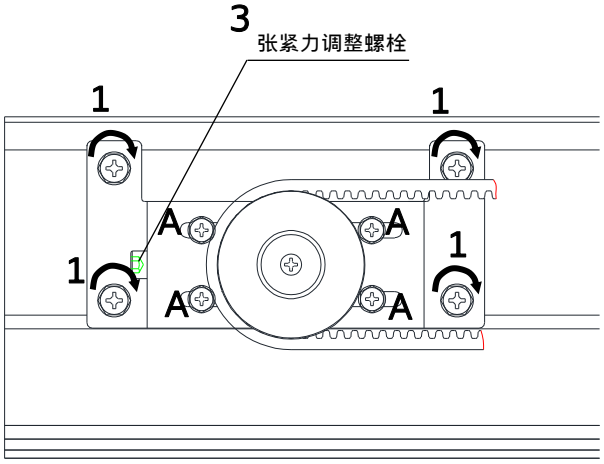
11. 使用附带的皮带固定装置安装用螺栓（M6×12带弹簧垫圈）安装至吊架装置上，安装牢固。

【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。



15.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。

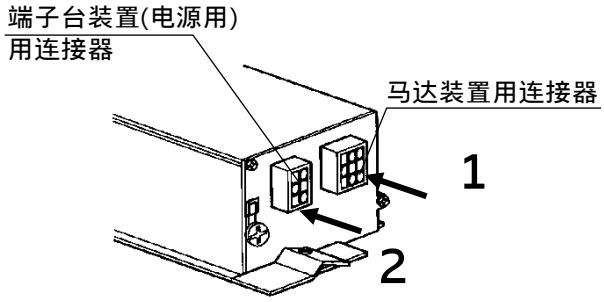
2. 拧松4个螺栓A。

3. 按顺时针方向旋转张力调整螺栓，调整皮带张力。

4. 确实拧紧4个螺栓 A 。

16.控制器装置的固定

■控制器装置右侧面



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下面穿过，不要压线。如连接不慎，会造成动作不良。

3. 用附带的线卡固定导线。

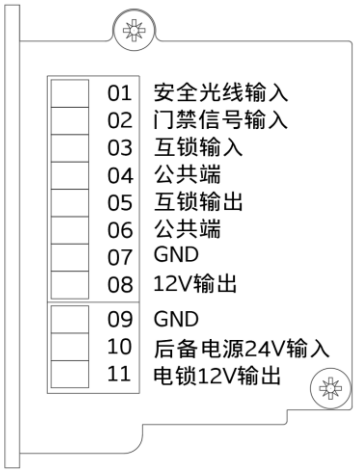
【注意】如连接不慎，会造成动作不良。

4. 拧紧控制器两侧螺丝固定控制装置。

【注意】如有不慎就会引起坠落。

17.辅助光线传感器的连接

■控制器装置左侧接线端子定义



1. 将控制器左侧8芯接线端子拔出。

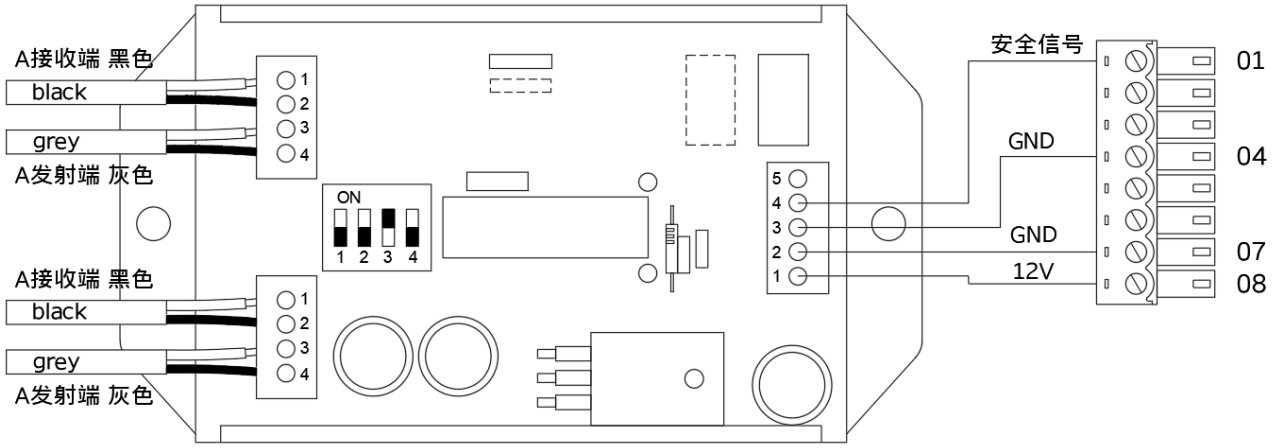
2. 将辅助光线传感器控制盒输出端与控制器接线端子连接。

【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】所有接线都必须在断电情况下操作。

■辅助光线（安全光线）控制盒接线图

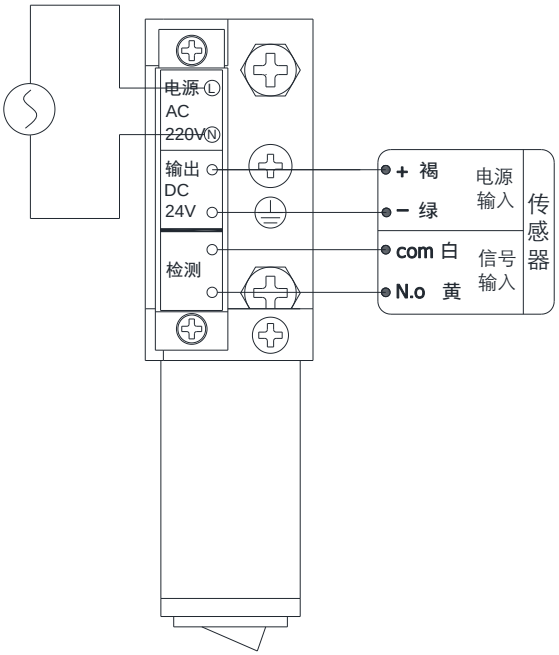


【注意】接线时请专业人员处理。

【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】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0.5mm^{2}以上的电线。

18.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200～250V。
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左图所示，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。

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。

【注意】接线后传感器范围及模式调整请参考传感器说明书。

19.电锁和后备电池的接线方法

1. 将控制器左侧3芯接线端子拔出。

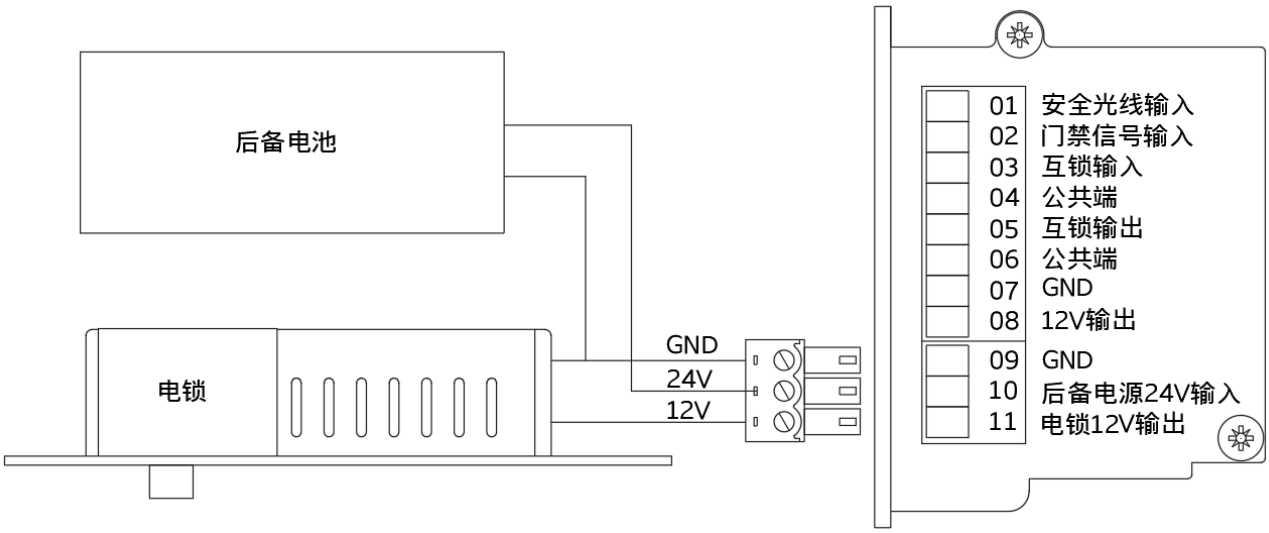
2. 将后备电池、电锁线组与控制器接线端子连接。

【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】所有接线都必须在断电情况下操作。

【注意】总输出电流不能大于2A！

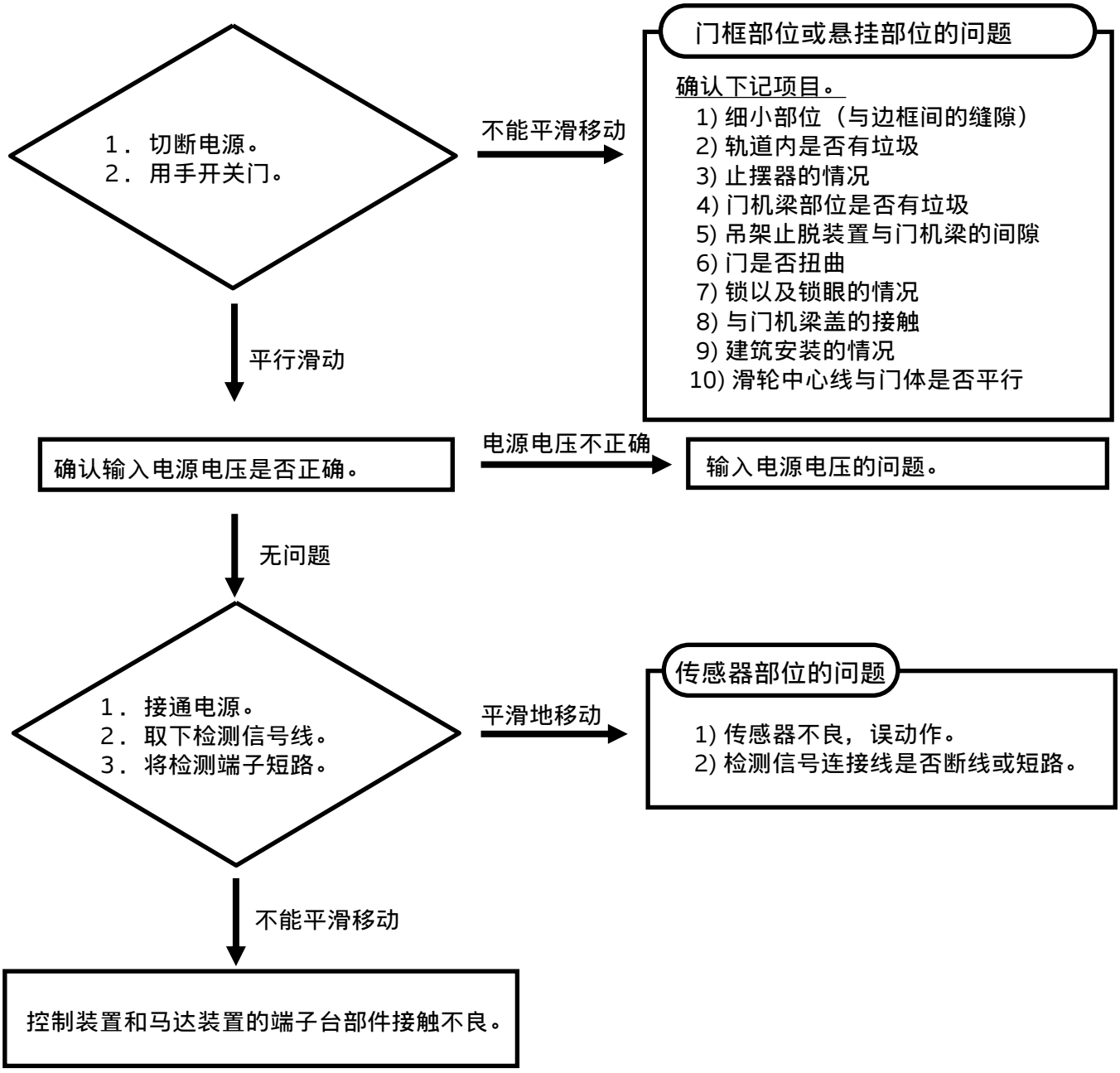


20.施工后的确认

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．门机梁内（特别是轨道内）是否有脏物积存。	

21.故障的排除

■点检顺序



21.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。	切断电源、用手开门。	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。	·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。 ·清除障物。
门扇停止时抖动	●缓行距离太小。		增加缓行距离。
门不动作	●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或机能扩张器的按纽，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，手动滑动门扇，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。
门有时不动作	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。

注意：消防信号可以接到门禁信号上使用，门机接收到消防信号后门扇打开；但是双门互锁时，消防信号无效。

21.故障的排除

故障状态	原　因	确认事项	处　理
门有时不动作	**传感器误动作** ◆使用热敏感传感器 ●敏感度不足	将手放到地面附近，确认是否检测。	提高敏感度使之检测。
	●检测区域的温度接近人体温度 ●叉车、运货车通过		更换传感器种类。 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。
	●门的附近放有极其强烈电波的机器。	门的附近是否放有极其强烈电波的机器。	将带有极其强烈电波的机器移到远处。
	●与其他传感器的控制区域重叠。 ●控制区域内有荧光灯、霓虹灯。		切换到防干扰开关上。 ・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。
	◆使用热敏感传感器时	◆使用光线传感器时确认的项目。	
	◆使用电子热传感器时 敏感度过高、使门的开关造成传感器动作。		调整检测敏感度。
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“左上右下”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。
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。	调整止脱器间隙（0.5 mm），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。

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⚠ 自学习需要开门信号触发，请等待自学习完成后再调节模式和参数。

22.微信小程序使用方法

添加设备

1. 点击<u>添加设备</u>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. 输入初始连接密码“0000”。

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“P-H7”。

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

用户界面功能

1. 点击开门按钮，门体将自动开启，开门到位后开始计时，到达开门等待时间后，门体自动关闭。

2. 除开门按钮和棘轮按钮外，其余模式切换按钮不可使用。

3. 开启棘轮功能，开门到位后门体不会关闭，直到再次收到开门信号时才会关闭。

注意⚠ 开启或关闭棘轮功能后，首次开门时会造成门体缓慢复位。

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“P-H7”。

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且长度不超过10位。

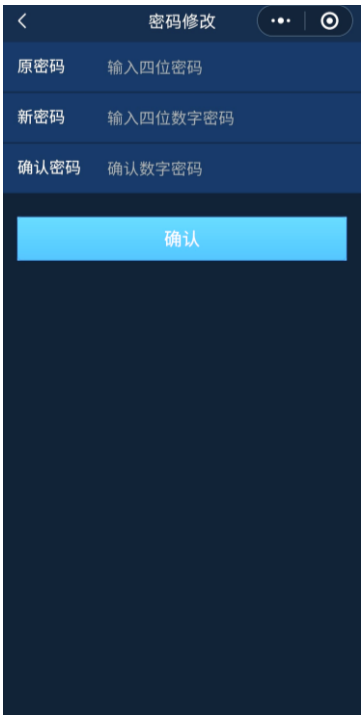
22.微信小程序使用方法

修改设备连接密码

1. 进入小程序管理员页面，进入<u>连接密码</u>。

2. 输入原始密码，设备初始连接密码为“0000”。

3. 设置新密码（四位数字）。



注意⚠ 设备密码修改后，请妥善保存新密码。

注意⚠ 为了保证使用安全，建议及时修改密码。

22.微信小程序使用方法

查询、设定设备参数设置

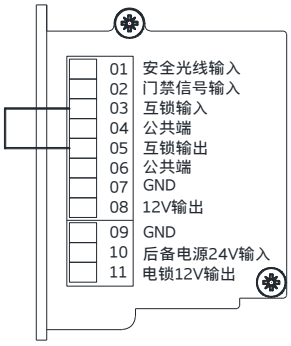
1. 进入小程序管理员首页，小程序将自动实时更新参数数据。

2. 通过点击滑条、按钮即可设置相应参数，具体请看下一页的参数一览表。

注意⚠ 数据更新可能会有一定延迟。

注意⚠ 切换开门方向后，会造成门体缓慢复位。

连接密码重置



1. 断开电源，拔下控制器上的马达插头；
2. 短接控制器左侧的3号和5号口，重新上电；
3. 密码即被重置为“0000”，再次断开电源；
4. 插好马达插头，重新上电。

22.微信小程序使用方法

查询、设定设备参数设置

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	1	设备名称	修改设备的名称	10位英文数字名称	P-H7	
	2	开门方向	门开启时方向的设定	左/右、若双开门设定在右	右	-
	3	连接密码	修改小程序连接设备的输入密码	四位密码	0000	-
	4	上锁模式	设置门机的上锁模式	无电锁 遥控上锁 关门上锁	无电锁	
	5	后备电池工作模式	设置后备电池的工作模式	正常运行 断电开门 断电关门	断电开门	
	6	开门速度	设定开门速度	0～9（步长1）	7	-
	7	开门缓行距离	设定开门时的缓行距离	0～9（步长1）	7	-
	8	关门速度	设定关闭速度	0～9（步长1）	6	-
	9	关门缓行距离	设定关门时的缓行距离	0～9（步长1）	7	-
	10	开门等待时间	门从开启至关闭的时间设定	0.5～30	1	sec
说明页	1	使用视频	播放安装指导视频		-	-
	2	使用说明	查看电子版本使用说明书		-	-
	3	控制器软件版本	显示控制器软件版本号		-	-
	4	控制器硬件版本	显示控制器硬件版本号		-	-
	5	小程序版本	显示小程序版本号		-	-

23.产品规格

门扇形式		单开式	双开式
安装方法		表面安装式	表面安装式
门扇重量		30~100kg×1	30~100kg×2
门宽		600~1250mm	600~1250mm
马达		DC24V 65W无电刷马达	
开启速度		15～46cm/秒（秒可调） ※	15～46cm/秒（秒可调） ※
关闭速度		13～46cm/秒（秒可调） ※	13～46cm/秒（秒可调） ※
门的开放时间		0～30秒（可调）	
手动开关力		40N	50N
遇阻回弹		运行途中遇阻回弹	
电源电压		AC200～250V 50/60Hz	
输入电流（AC200V时）●除去检测传感器	待机时	0.45A	
	动作时	2.8A	3.5A
环境温度		-20～+50℃	
环境湿度		不大于85% 不结露	
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）	

※从全关或全开位置起移动60cm的平均速度。

24.功能部品的选定

门扇类型			单开	双开
安装方法			表面安装式	表面安装式
发动机装置型号			NCXH71025	NCXH71042 NCXH71050
部材	门机梁（导轨）单位：mm	2,100	NKX1H71021	NKX1H71021×2
		2,500	NKX1H71025	NKX1H71025×2
		4,200	——	NKX1H71042
机能部品	通电锁定型电磁锁 （12V）		NACS-DS107	
	辅助光线传感器探头（投光・受光套件）		NACS83495	
	辅助光线传感器探头（两组对射光线）		NACS83496	
	遥控器		NG-3YK-2	

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

执行标准：GB/T 34616