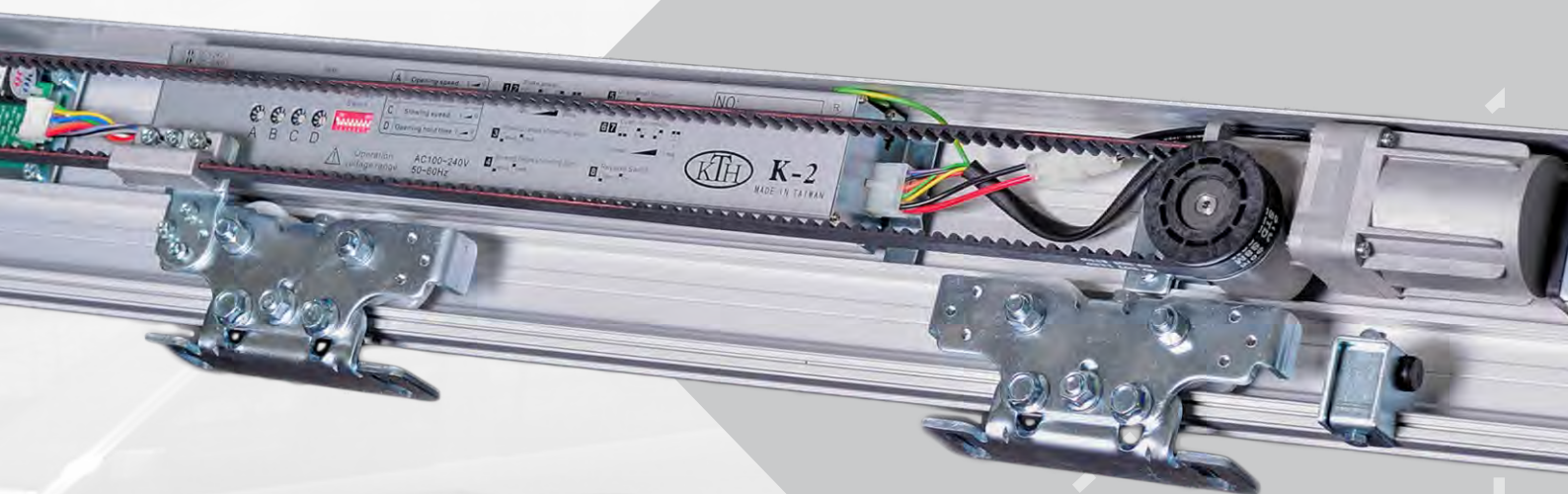


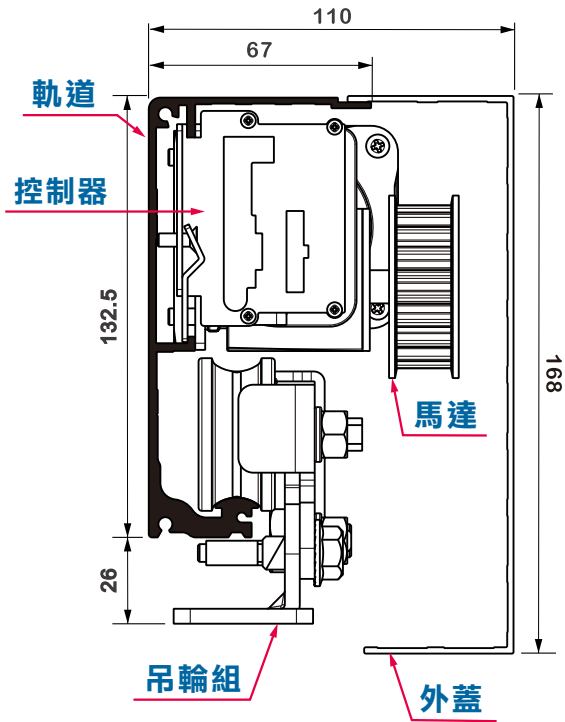
# **KTH K-2** 輕、中型渦桿平移門機



## ■ 目錄表

1. 機械箱剖面圖 & 產品規格 .....	1
2. 套件規格 .....	2
3. 吊滑輪位置圖 & 皮帶按裝 .....	3
4. 產品各部件示意圖 .....	4
5. 測試及調整各調整旋鈕功能說明 .....	5
6. 信號連接 I .....	6
7. 信號連接 II .....	7

## ■ 機械箱剖面圖 & 產品規格



單位：公釐

型號	K-2	
種類	單向橫開式	雙向橫開式
門扇重量	120kg X1扇	100kg X2扇
門扇寬度	500mm~2500mm	500mm~2500mm
按裝方式	表面按裝	表面按裝
馬達	DC24V 75W 直流無刷渦桿馬達	
控制器	微電腦化處理機控制器	
消耗電量	75W	
電源電壓	AC100V~240V皆可	
環境溫度	-20°C~+50°C	
噪音量	最大 60 分貝	
開啟速度	200~550mm/秒	
開啟時間	可調 0 秒至 64 秒	
傳動要件	齒形皮帶 S8M	
開門幅度	全開/半開 可調整距離	
手推開啟力量	3 kg	

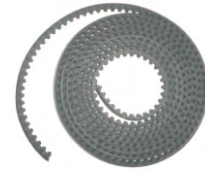
## ■ 套件規格



微電腦控制器



DC 直流蝸桿馬達



齒型皮帶



紅外線感應器(選配)



門扇固定擋片 2 個



集線器(選配)



尾輪座一組



門扇固定螺絲 8 個



被動板一組  
單開不用



束帶 5 個  
單開：5 個



小阻輪 8 個  
單開：4 個



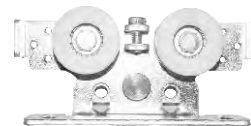
主動板一組



門扇吊板 4 個  
單開：2 個

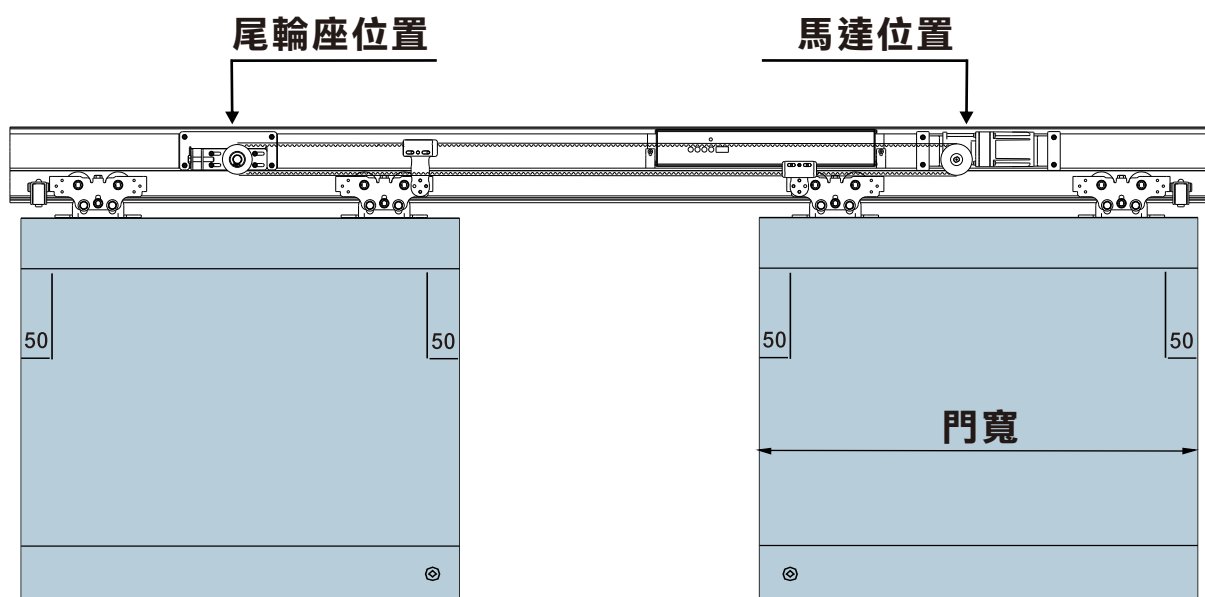


主被動板螺絲 8 個  
單開：4 個



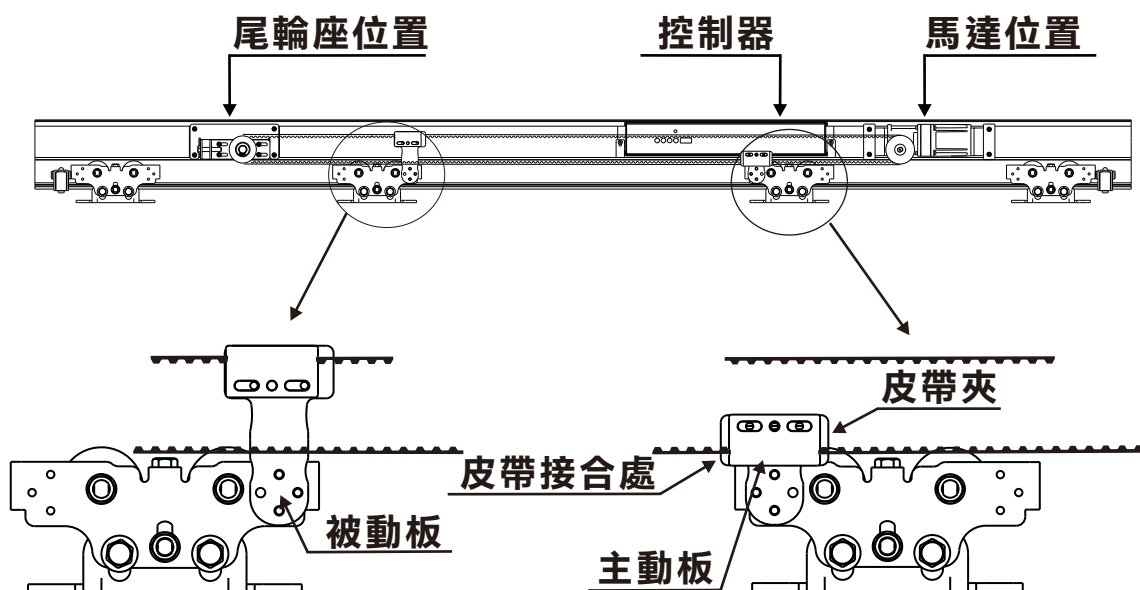
吊輪組四組  
單開：二組

## 吊滑輪位置圖



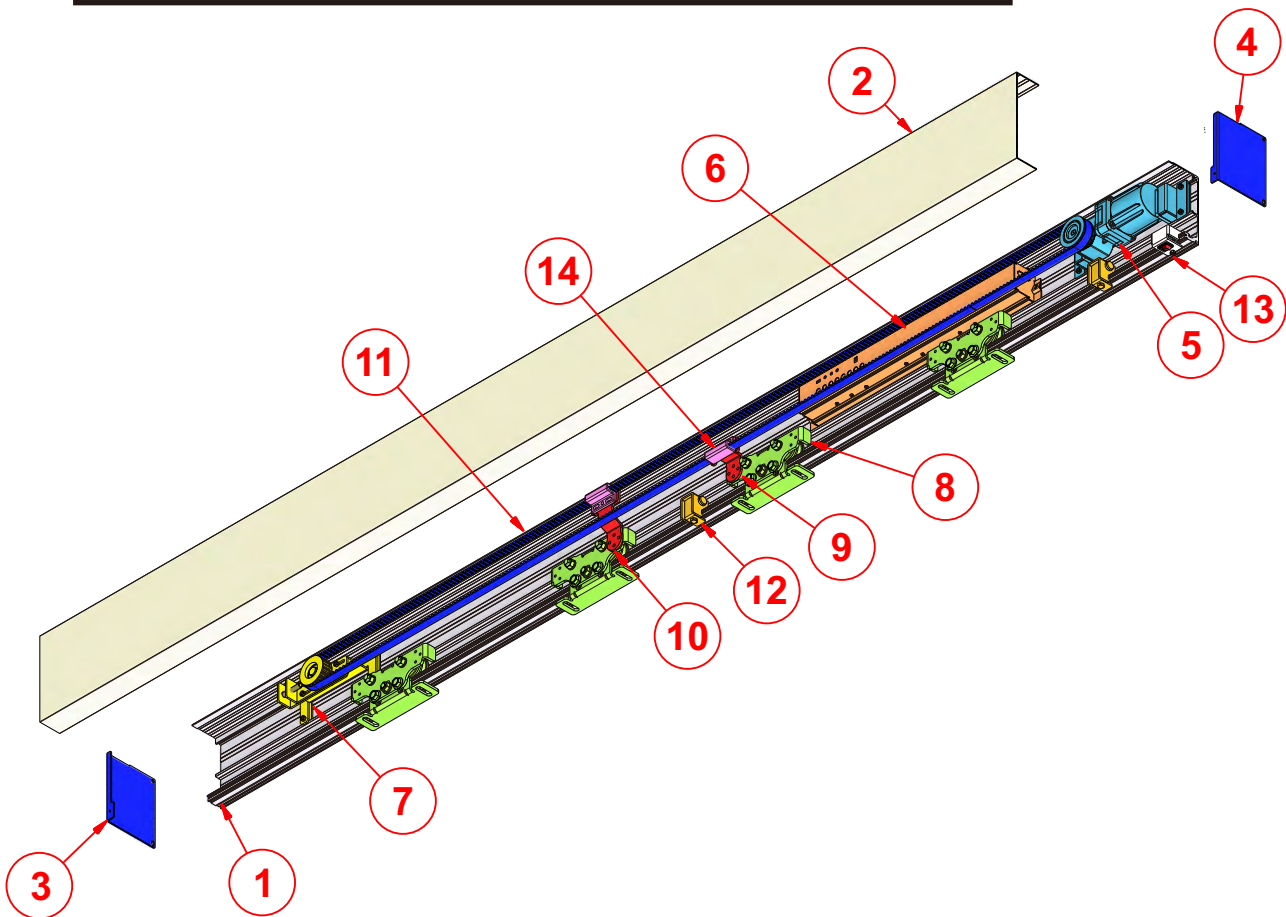
二側吊滑輪座按裝時須與門扇邊緣距離約 50mm，  
以確保門扇安裝之安全性。

## 皮帶按裝

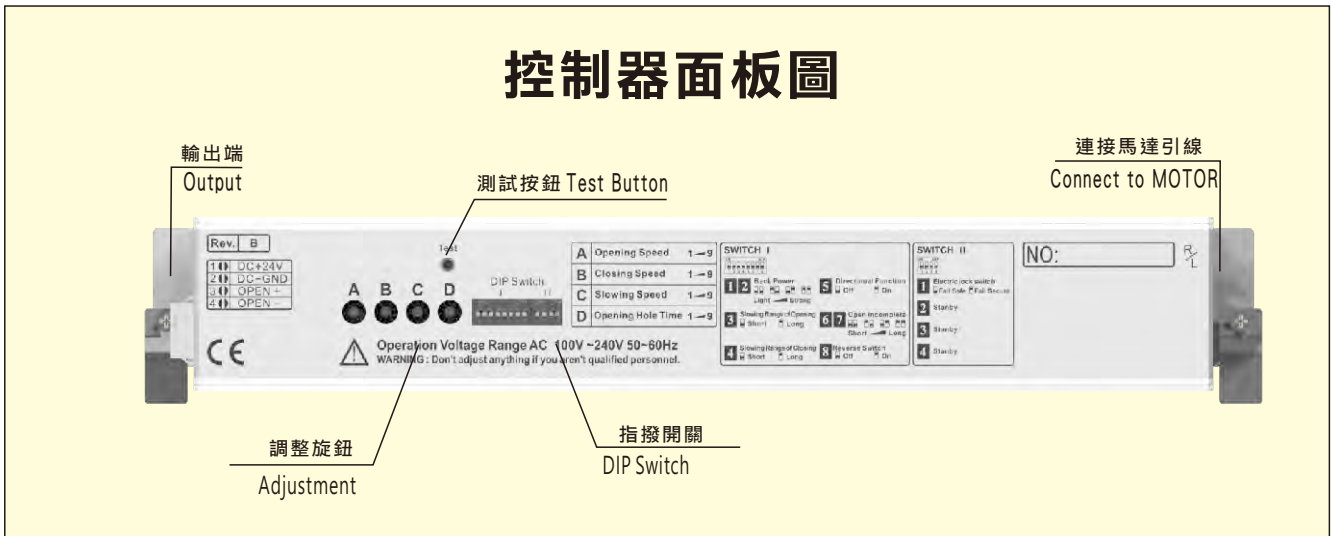


## ■ 產品各部件示意圖

零件表		
項目	零件名稱	數量
1	軌道	1
2	上蓋	1
3	左遮板	1
4	右遮板	1
5	馬達	1
6	控制器	1
7	尾輪組	1
8	吊輪組	4
9	主動板	1
10	被動板	1
11	皮帶	1
12	固定擋片	2
13	電源開關	1
14	快速皮帶夾	2



# ■ 測試及調整各調整旋鈕功能說明



## A 開門速度調節旋鈕

可調整門扇開啟時行進速度，數字越大，速度越快。初始調整時，請將數字由小而大，逐次調整。



## B 關門速度調節旋鈕

可調整門扇關閉時行進速度，數字越大，速度越快。初始調整時，請將數字由小而大，逐次調整。



## C 慢速速度調節旋鈕

當門扇慢速行進時，可調整慢速速度，數字越大，速度越快。初始調整時，請將數字由小而大，逐次調整。



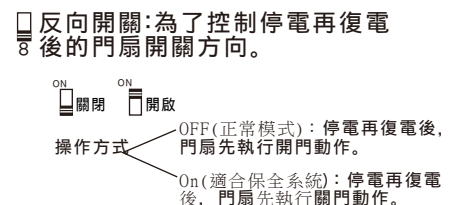
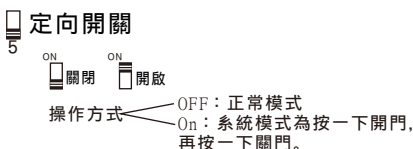
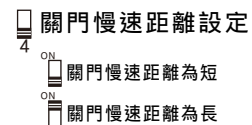
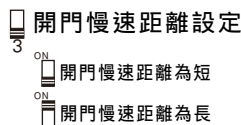
## D 開放時間調節旋鈕

調整門扇開放時間，數字越大，門扇停留時間越長，在最小(0)秒和最大(20)秒之間調整。

刻度	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
秒數	0	1	2	3	4	5	6	10	32	64

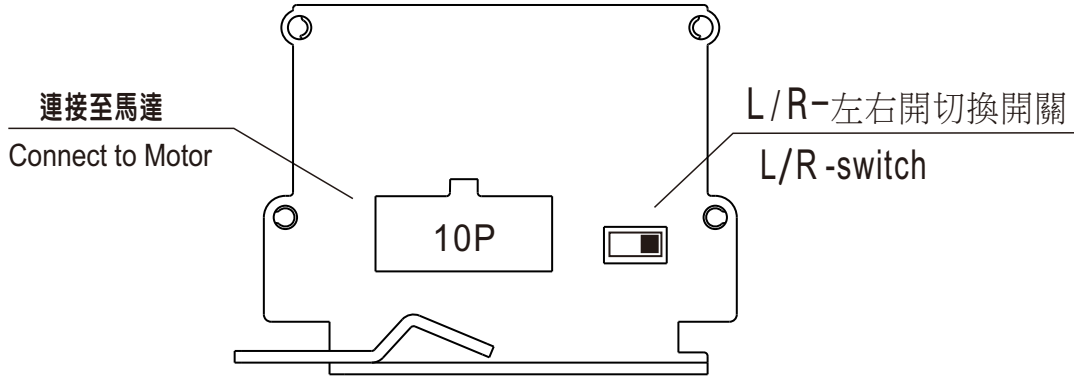


## 指撥開關

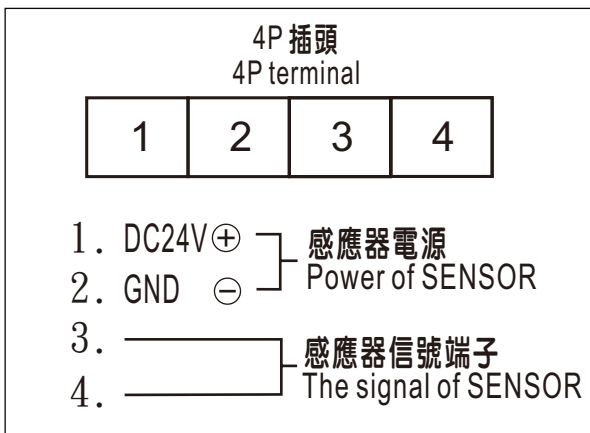
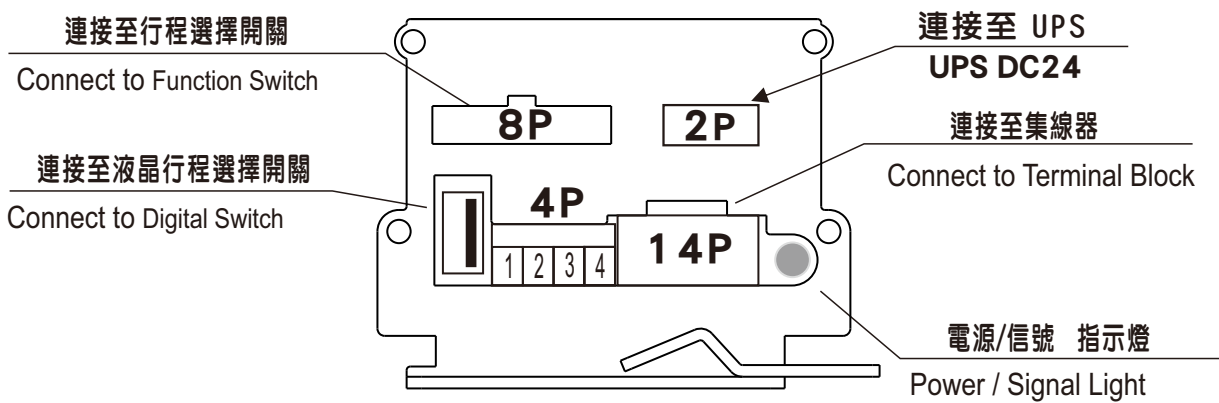


## 微電腦控制器

### 輸入端引線 Input connect

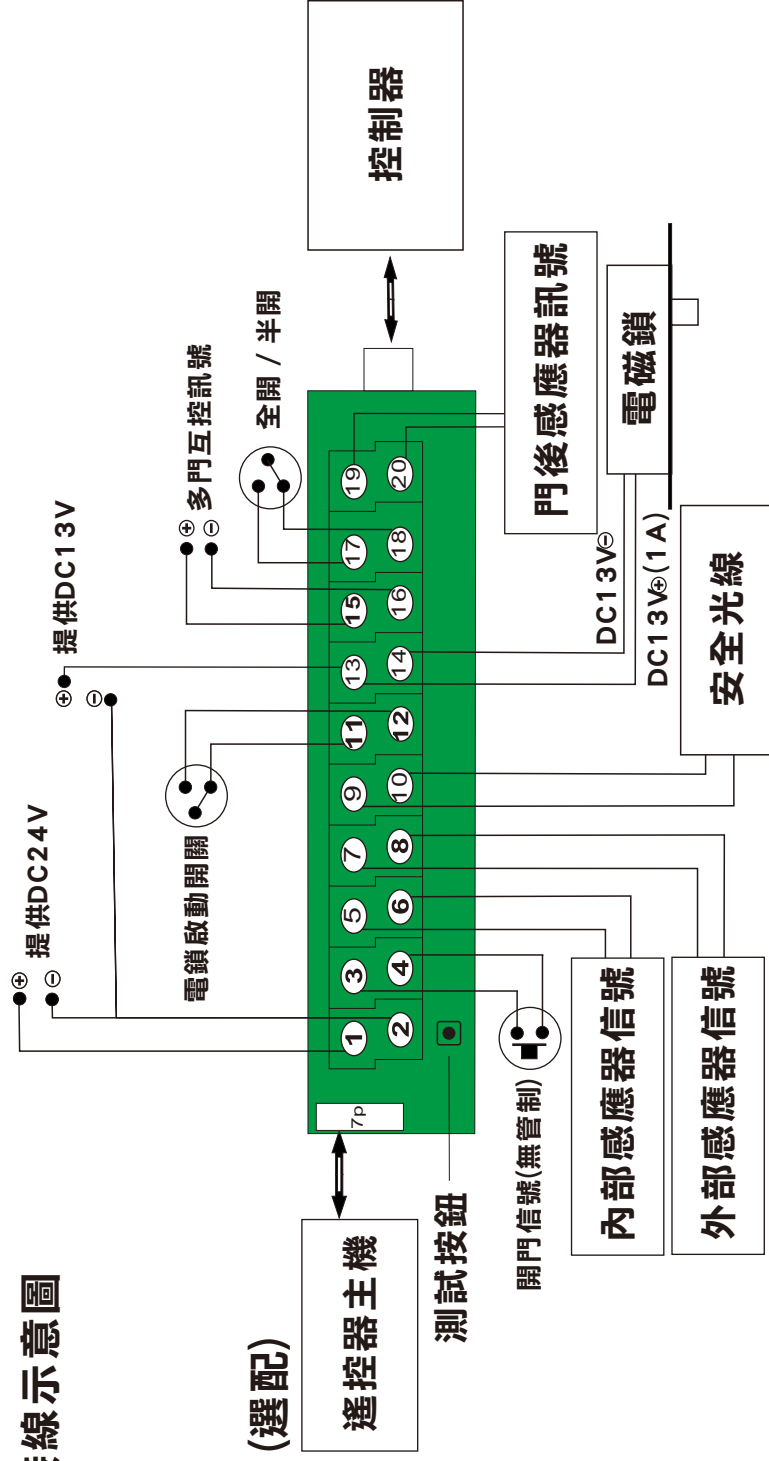


### 輸出端引線 Output connect





集線器接線示意圖



## ■ 信號連接 II

(A) 11 號與 12 號端子短路時，電鎖功能隨之啟動且當門扇關閉後，13 號與 14 號端子輸出 DC13V 供電磁鎖使用。

若是 11 號與 12 號端子沒有短路，則 13 號與 14 號端子不會輸出 DC13V。

(B) 9 號與 10 號端子做為安全光線信號控制；當門扇開啟或運行當中，9 號與 10 號端子保持在接受信號狀態中，當門扇關閉後則 9 號與 10 號端子變成不接受信號，安全光線隨即關閉，保持門禁。

(C) 門後感應器是為避免門在開啟時後方有物體或行人進入而發生碰撞其接點訊號接於 ①⑨，②⑰，當訊號觸發時移動中的門扇會即刻變慢速行進，到門完全開啟再以正常速度關閉。