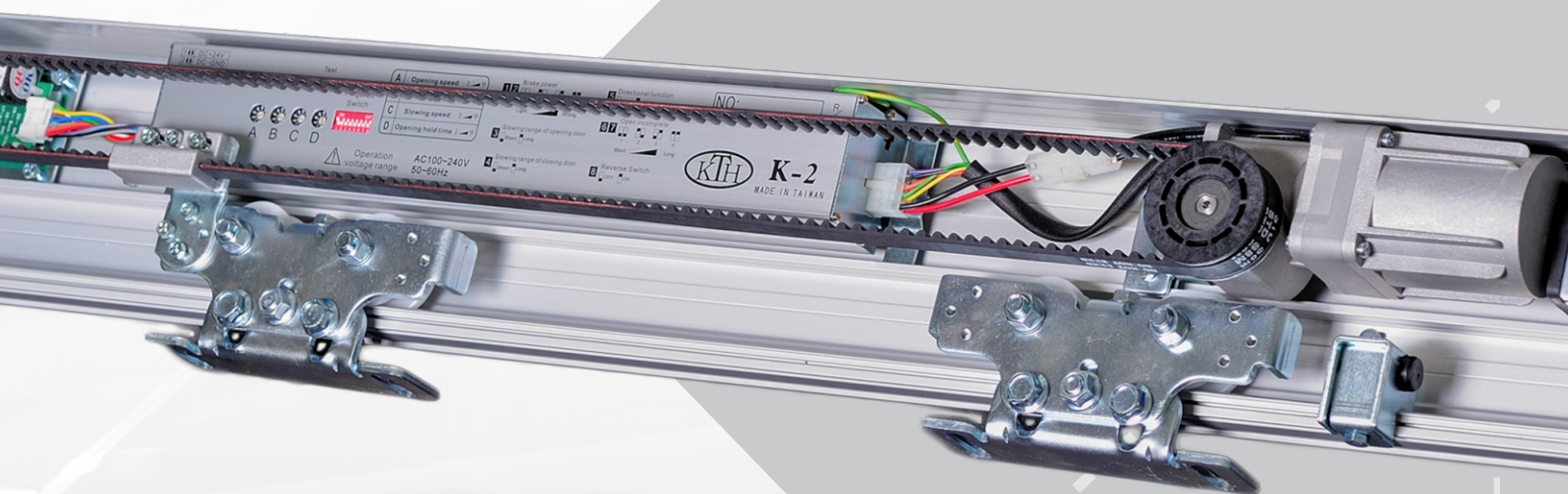


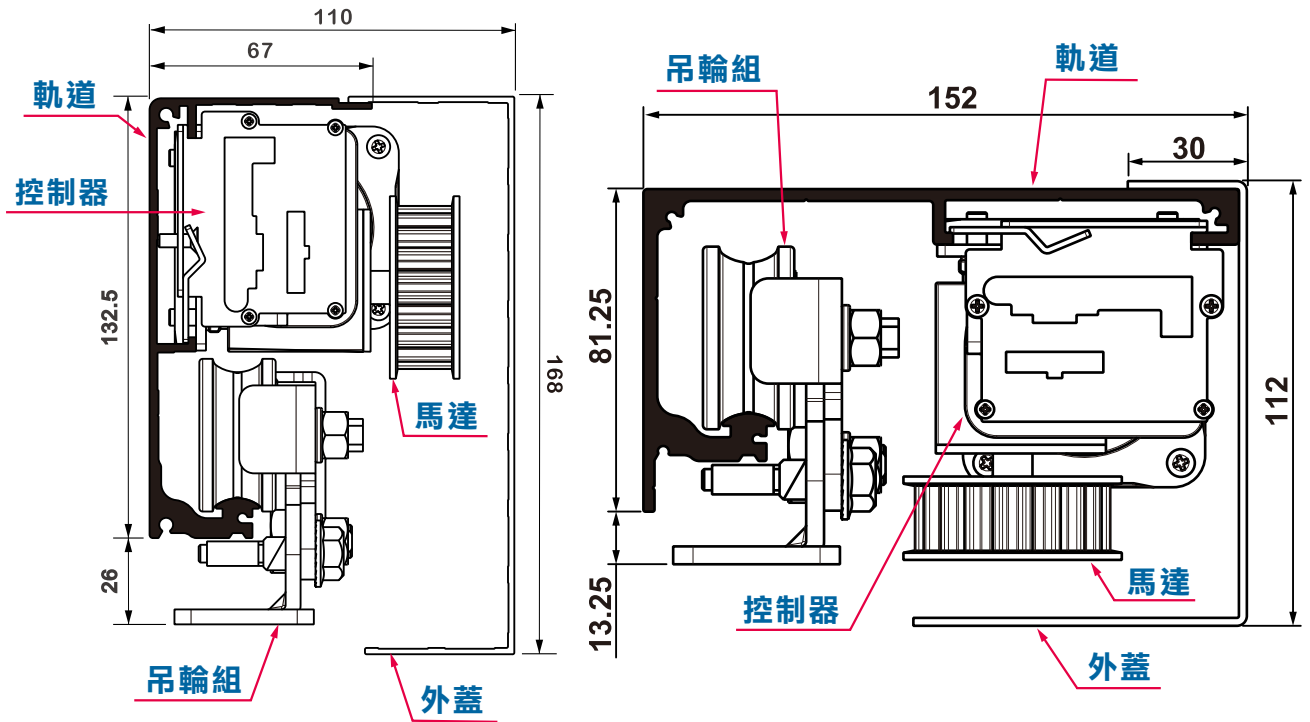
# **KTH K-2** 輕、中型渦桿平移門機



## ■ 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



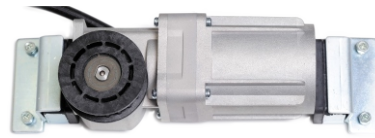
單位：公釐

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 20 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



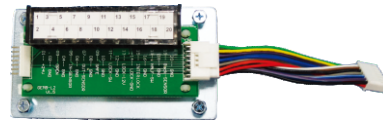
微電腦控制器



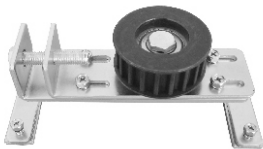
DC 直流蝸桿馬達



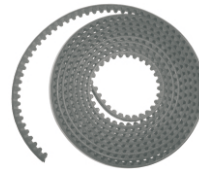
紅外線感應器(選配)



集線器(選配)



尾輪座一組



齒型皮帶



電線固定座 5 個  
單開：5 個



被動板一組  
單開不用



門扇吊板 4 個  
單開：2 個

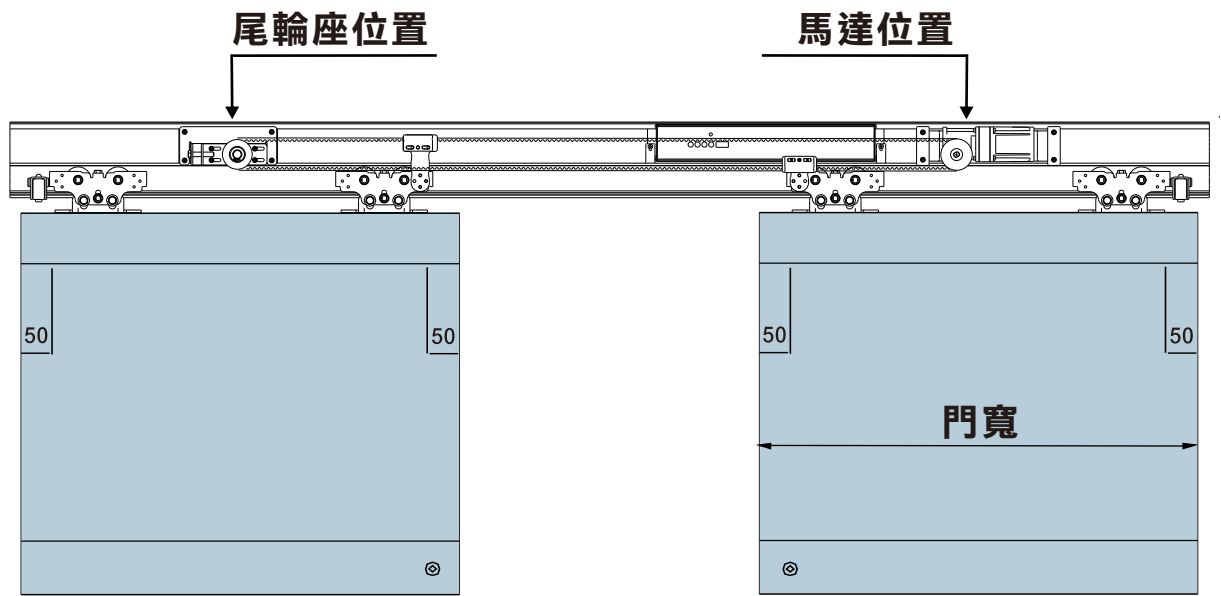


主動板一組



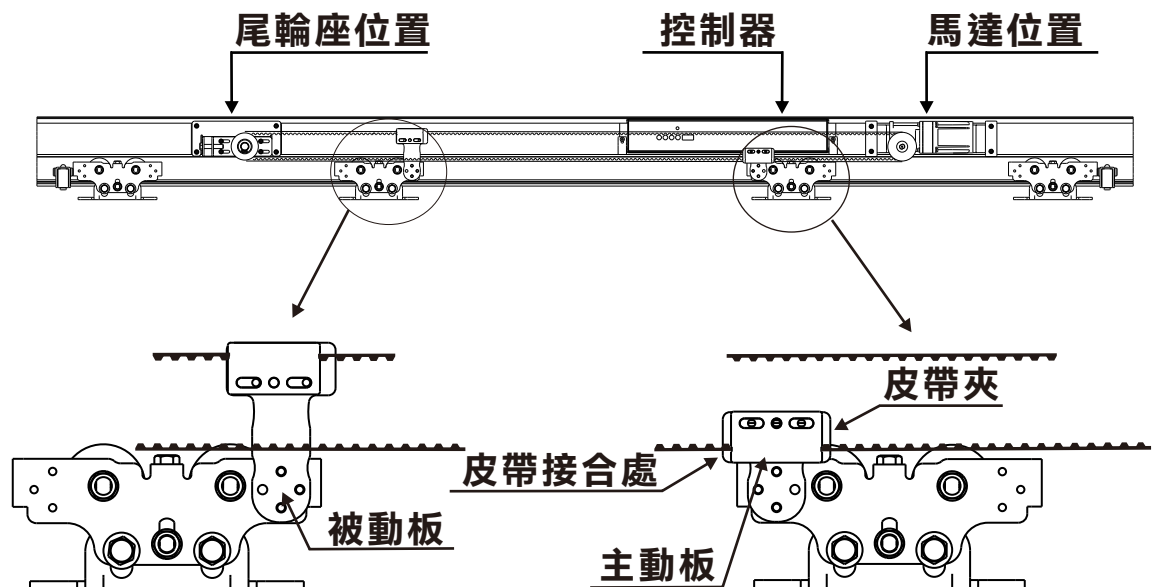
吊輪組四組  
單開：二組

## 吊滑輪位置圖



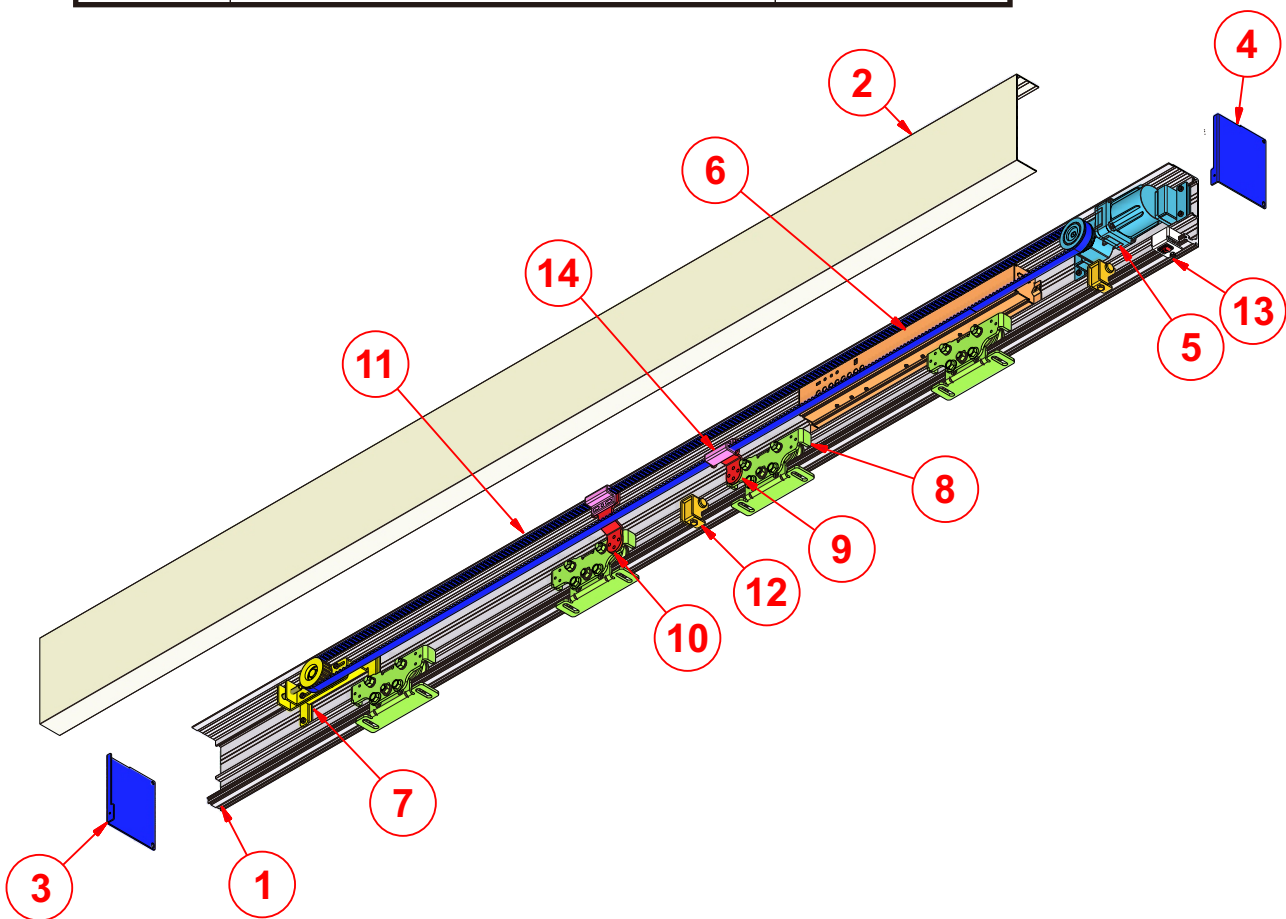
二側吊滑輪座按裝時須與門扇邊緣距離約 50mm，  
以確保門扇安裝之安全性。

## 皮帶按裝

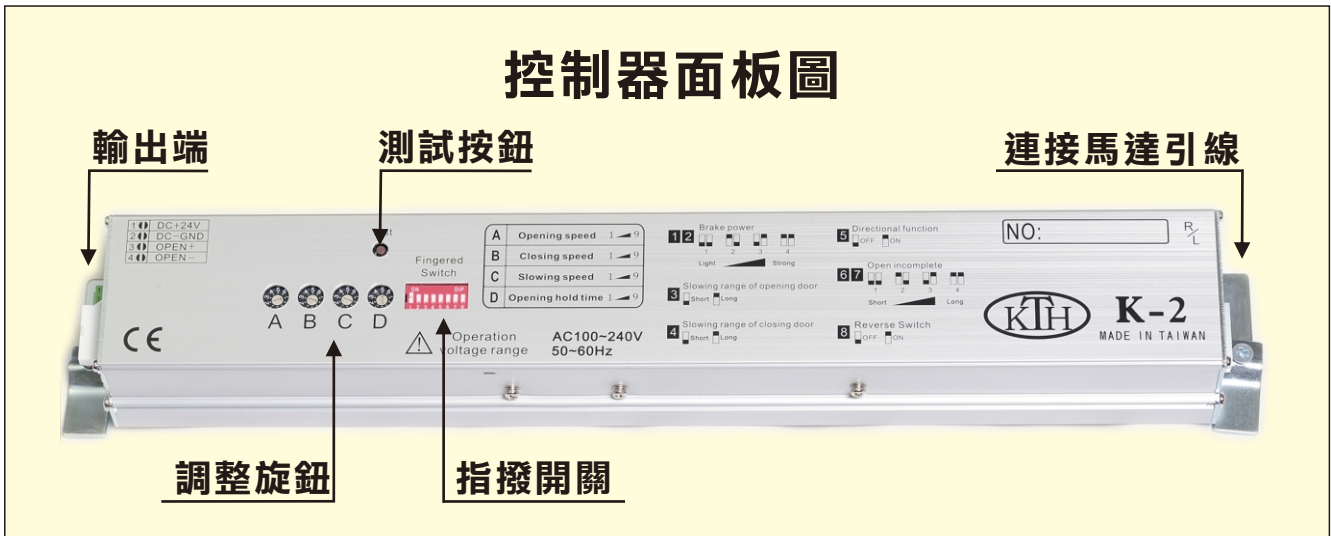


## ■ 產品各部件示意圖

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。



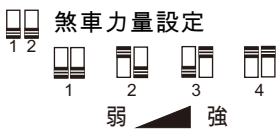
## D 開放時間調節旋鈕

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。

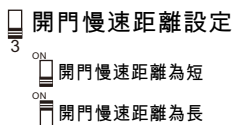
刻度	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
秒數	0	1	2	3	4	5	6	10	15	20



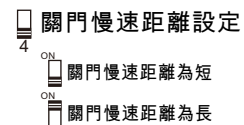
## 指撥開關



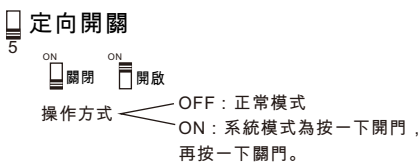
1 2 煞車力量設定



3 開門慢速距離設定



4 關門慢速距離設定

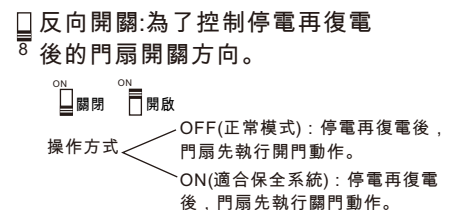


5 定向開關

ON 關閉 ON 開啟  
操作方式  
OFF: 正常模式  
ON: 系統模式為按一下開門，再按一下關門。



6 7 半開門扇距離設定



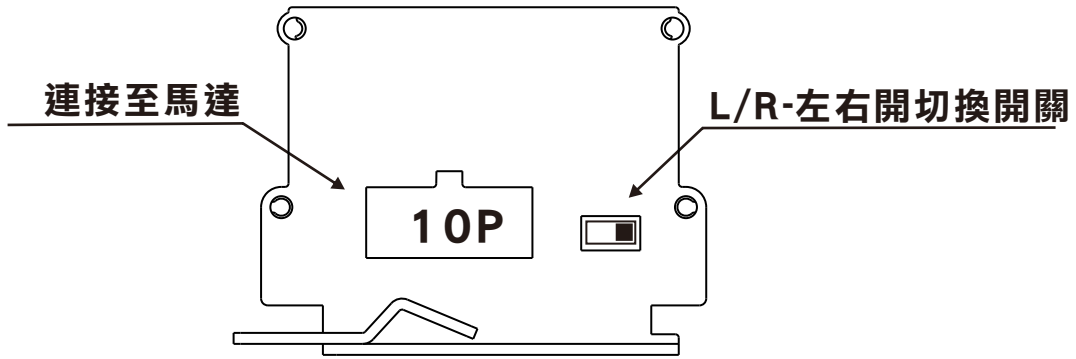
8 反向開關:為了控制停電再復電後的門扇開關方向。

ON 關閉 ON 開啟  
操作方式  
OFF(正常模式): 停電再復電後，門扇先執行開門動作。  
ON(適合保全系統): 停電再復電後，門扇先執行關門動作。

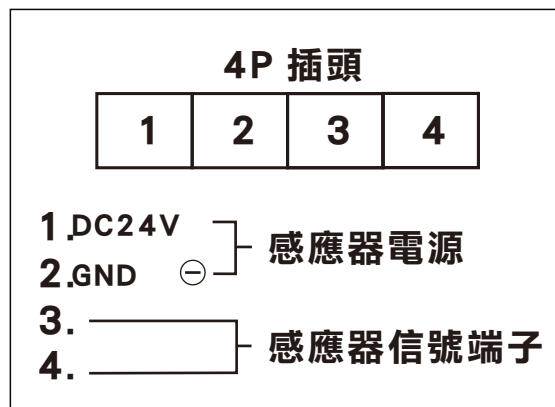
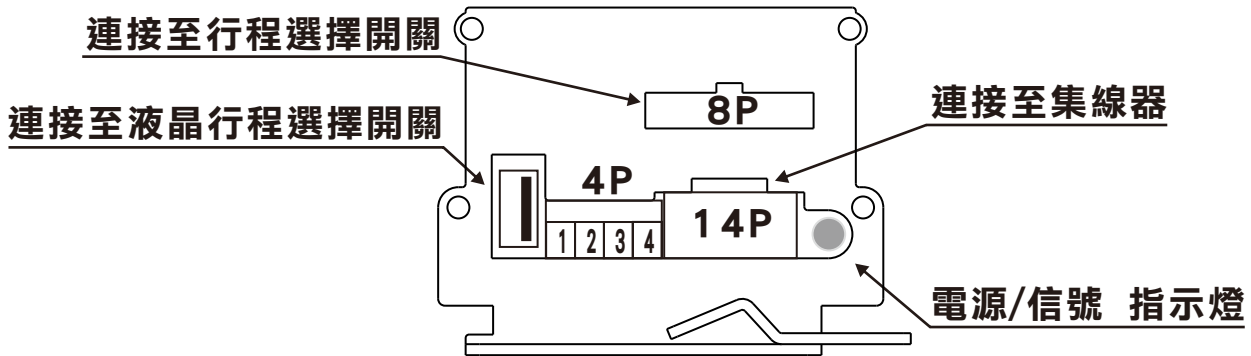
## ■ 信號連接 I

### 微電腦控制器

#### 輸入端引線

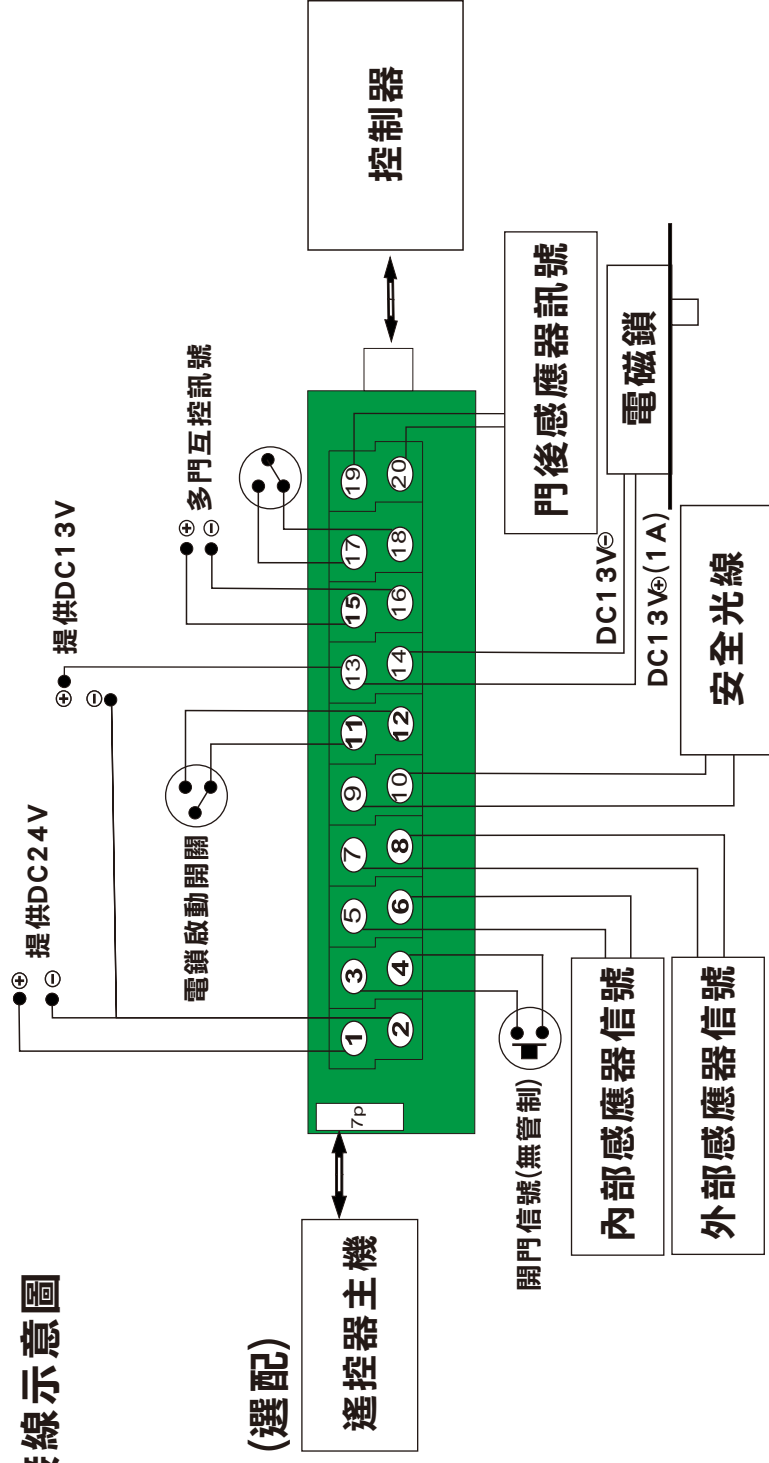


#### 輸出端引線





集線器接線示意圖



(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①⑨，②⑩二點，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。

## ■ 信號連接 II