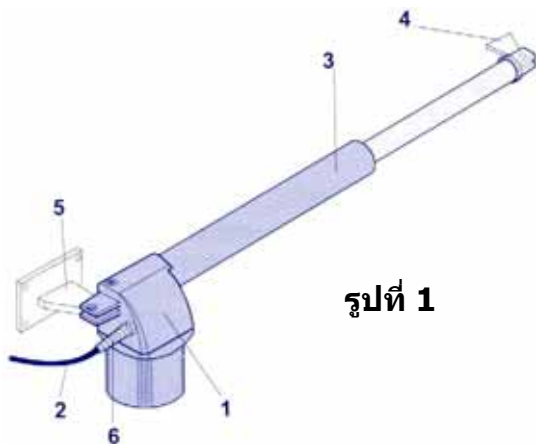


# ระบบประตูอัตโนมัติ Type4000 รุ่น GR250 / 300 / 400

## 1. รายละเอียดสินค้า



รูปที่ 1

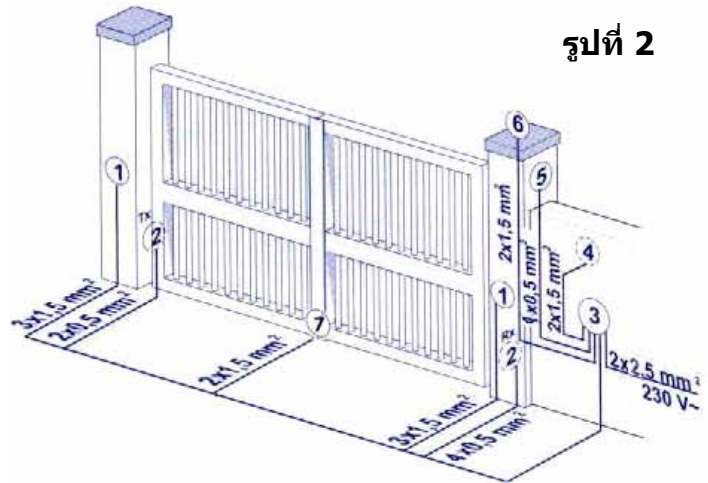
- 1. ชุดมอเตอร์
- 2. สายไฟ
- 3. แขนชัก
- 4. แผ่นเหล็กขาหน้า
- 5. แผ่นเหล็กขาหลัง
- 6. ตัวครอบสายไฟ

## 2. รูปแบบ และการเดินสายไฟ

ชนิดสาย: VCT, THW, หรือ NYY

**หมายเหตุ ห้ามใช้สายโทรศัพท์**

- |                            |                       |
|----------------------------|-----------------------|
| 1. ชุดมอเตอร์              | 3x1.5 mm <sup>2</sup> |
| 2. อินฟราเรด โฟโต ตัวส่ง   | 2x0.5 mm <sup>2</sup> |
| ตัวรับ                     | 4x0.5 mm <sup>2</sup> |
| 3. Main 220V เข้าชุดควบคุม | 2x2.5 mm <sup>2</sup> |
| 4. สวิตช์กดในบ้าน          | 2x1.5 mm <sup>2</sup> |
| 5. ชุดรับสัญญาณ            | 4x0.5 mm <sup>2</sup> |
| 6. ไฟกระพริบ               | 2x1.5 mm <sup>2</sup> |
| 7. ล็อคไฟฟ้า (ใช้สาย VCT)  | 2x1.5 mm <sup>2</sup> |



รูปที่ 2

## 3. วิธีการติดตั้ง ระบบประตูรีโมท Type4000 GR250/300/400

### ตรวจเช็คประตู ก่อนติดตั้ง

- ขนาดประตูยาวไม่เกิน กำหนด แต่ละรุ่น GR250<2.5m, 300<3.5m, 400<4.5m
- เฟรมประตูตรง ไม่โก่ง หรือ ดก
- บุชประตูอยู่ในสภาพดี ไม่ฝืดหรือดก

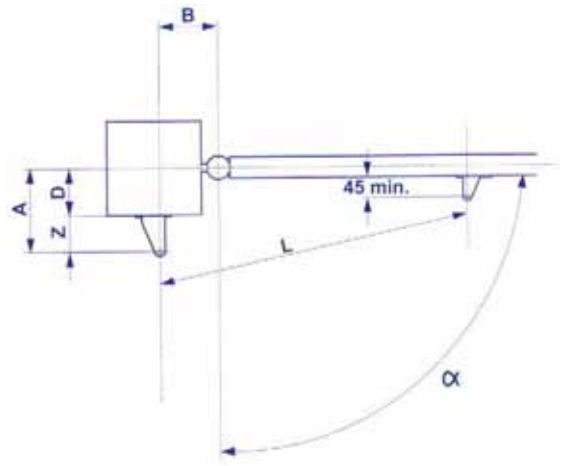
### การติดตั้งมอเตอร์กับบานประตู

1) ติดตั้งแผ่นเหล็กสามเหลี่ยมใหญ่ ขาหลังมอเตอร์ (#5 ในรูป1) เข้ากับเสาประตู โดยระยะการติดกับเสา ให้ดูตามระยะ "A และ B" ในตาราง ก. เป็นหลัก เพื่อให้ได้ระยะองศาการเปิดที่ต้องการ

**หมายเหตุ** ในการติดตั้งแผ่นเหล็กเข้ากับเสาเพื่อความแน่นหนา ต้องเชื่อมแผ่นเหล็กเข้ากับเหล็กโครงสร้างของเสาประตู โดยการเจาะเข้าไปเชื่อมกับเพลาลูกกลิ้งภายในเสา

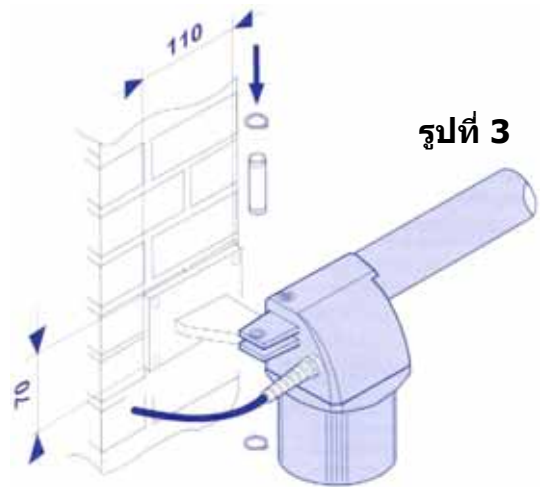
**ตาราง ก.**

TYPE	องศา เปิด $\alpha$	ระยะ A (มม.)	ระยะ B (มม.)
4000 รุ่น			
GR250	95°	140	140
	120°	120	160
GR300	95°	145	145
	120°	110	170
GR400	95°	280	280
	120°	120	310

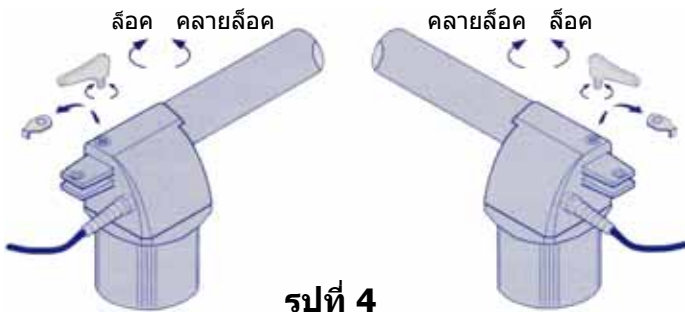


**หมายเหตุ** \* - เพื่อการเปิดที่ความเร็วคงที่ ระยะแตกต่างกันระหว่าง ระยะ A และ ระยะ B ห้ามเกิน 4 ซม.

2) ประกอบตัวมอเตอร์กับขาหลัง โดยยึดน็อตและแหวนที่แนบมาด้วยให้ ตามรูป 3



**รูปที่ 3**



**รูปที่ 4**

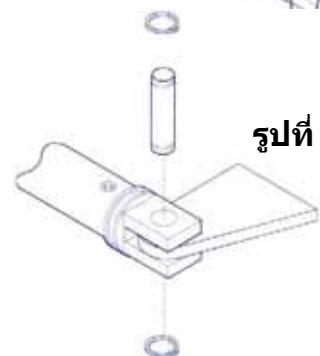
3) ใช้ประแจ 6 เหลี่ยม คลายมอเตอร์ ให้เป็นแบบมือผลัก ตามรูป 4

4) ดึงแขนมอเตอร์ยึดให้สุด แล้วหมุนแกนมอเตอร์ ตามเข็มนาฬิกาเข้าไป 2 รอบ ตามรูป 5



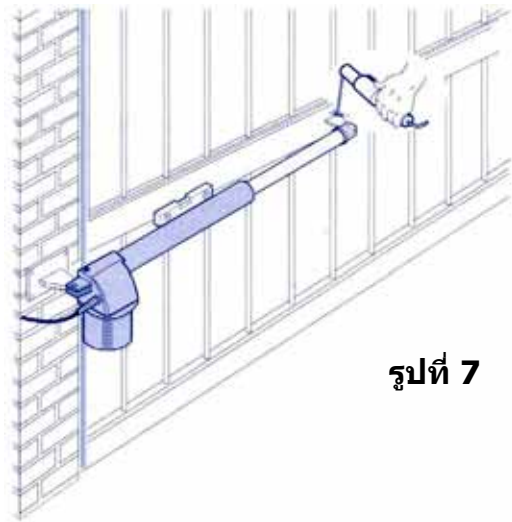
**รูปที่ 5**

5) ยึดน็อตกับแผ่นเหล็กขาหน้า ตามรูป 6



**รูปที่ 6**

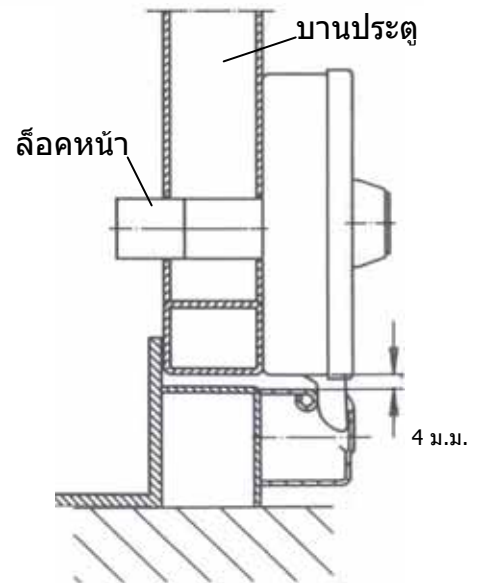
- 6) ปิดประตูให้สนิท นำมอเตอร์ทาบกับบานประตู  
จับระดับน้ำให้ได้ระดับ ทำการเชื่อมขาหน้าชั่วคราว  
ตามรูป 7



รูปที่ 7

#### กรณีมีล๊อคไฟฟ้า

- 6.1 ให้ติดตั้ง ล๊อคไฟฟ้าที่บานประตูที่มี มอเตอร์ M1  
(ดูในใบรายละเอียดแผงควบคุม S20A v3.0)
- 6.2 ติดตั้งแท่นล๊อคกับพื้นโดยให้มีระยะห่างระหว่างแท่น  
ล๊อคกับเฟรมประตู ประมาณ 4 ม.ม. ตามรูป 8
- 6.3 นำล๊อคไฟฟ้าติดตั้งกับประตู โดยให้ล๊อคใส่กับแท่น  
ล๊อคพอดี (กรณีไม่ต้องการกุญแจล๊อคหน้าให้ถอดออก)
- 6.4 เดินสายไปยังแผงควบคุม โดยยึดสายไปกับประตู  
(แนะนำควรใช้สาย VCT)



รูปที่ 8

- 7) ทดสอบเปิด-ปิด ประตูด้วยมือ แล้วดูว่าประตูมีการติดขัดหรือไม่ จากนั้นปรับมอเตอร์เป็นแบบไฟฟ้า  
แล้วจึงจ่ายไฟฟ้าเข้าแผง กตรีโมทเพื่อดูว่าประตูเปิดได้ตามองศาหรือไม่  
(ดูวิธีการปรับตั้งแผงควบคุม S20A v3.0 ประกอบ)
- 8) เมื่อเปิด-ปิดประตูเรียบร้อยแล้ว จึงเชื่อมมอเตอร์ให้แน่นกับทุกจุด

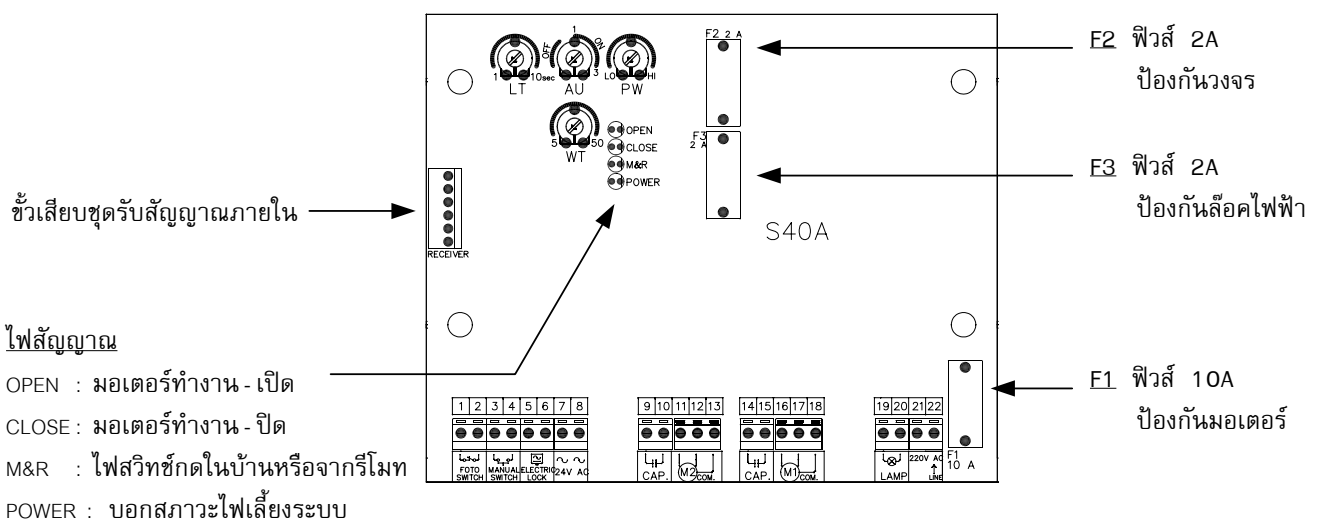
## รายละเอียดแผงควบคุม S40A

**LT** ตั้งช่วงเวลาการทำงานระหว่าง M1 และ M2

**AU** ตั้งเวลาปิดกลับเองอัตโนมัติ 1 - 3 นาที

**PW** ตั้งแรงให้มอเตอร์ตามขนาดของประตู

**WT** ตั้งระยะเวลาการทำงานของมอเตอร์



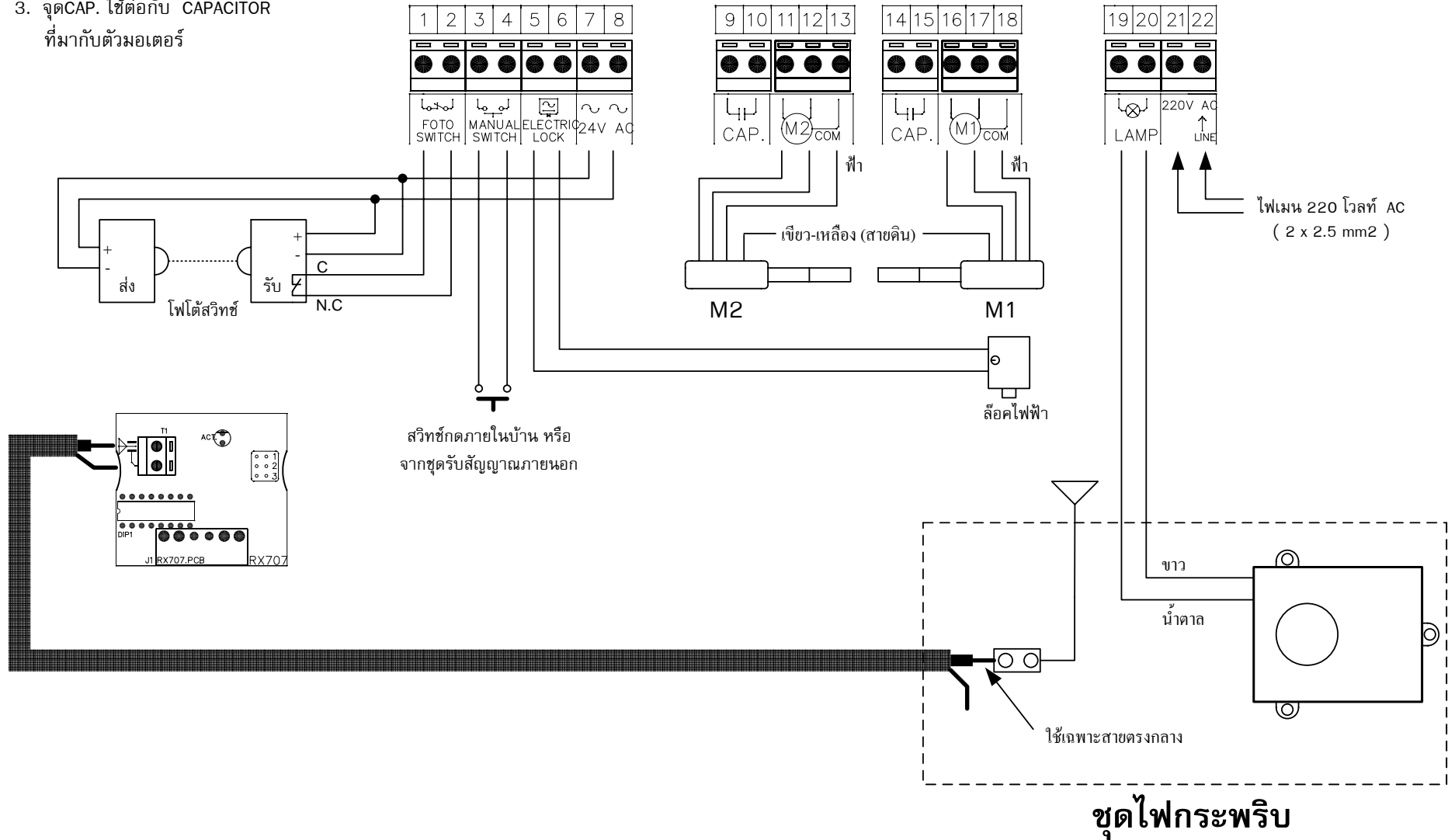
## การปรับตั้งแผงควบคุม S40A

1. เช้าสายตามรูป "การเข้าสายแผงควบคุม S40A" แล้วผลักประตูให้เปิด 45 องศา ทั้ง 2 ข้าง ปรับล๊อคมอเตอร์ให้เป็นแบบใช้ไฟฟ้า แล้วจ่ายไฟเข้าแผง
  2. ไฟสัญญาณ OPEN และ CLOSE กระพริบ 2 ครั้งเพื่อแจ้งว่าแผงฯ พร้อมที่จะทำงาน
  3. กดรีโมท 1 ครั้ง ไฟ OPEN จะสว่าง ล๊อคไฟฟ้าจะทำงาน 2 วินาที แล้วประตู M1 จะทำงานเปิดก่อน และจะหน่วงเวลา LT ตามที่ตั้งไว้ จากนั้น M2 ก็จะทำงาานเปิด ( ตอนเปิด M1 ทำงานก่อน )
- \*\*\* หากการทำงานครั้งแรกประตูวิ่งปิด ให้สลับสายขั้วที่ 16 กับ 17 กรณี M1 และสลับสายขั้วที่ 11 กับ 12 กรณี M2
4. เมื่อประตูเปิดสุด มอเตอร์จะหยุดทำงานทั้ง 2 ข้าง ตามค่าเวลา WT ที่ตั้งไว้(ควรปรับตั้ง WT ให้ตัดการทำงานของแผง หลังจากที่ประตูเปิดสุดแล้วประมาณ 3-5 วินาที )
  5. กดรีโมท 1 ครั้ง ไฟ CLOSE จะสว่าง ประตูจะทำงาน - ปิด M2 จะปิดก่อน, หน่วงเวลา LT, ตามด้วย M1
  6. ปรับตั้ง PW ตามความเหมาะสมกับขนาดของประตู แต่ไม่ควรตั้ง PW ไว้ในตำแหน่งมากที่สุด ( HI )
  7. หากต้องการให้ประตูปิดกลับเองโดยอัตโนมัติ ให้ปรับตั้งค่าเวลาที่ AU ถ้าไม่ใช้งานให้ปรับไปที่ตำแหน่ง OFF

### หมายเหตุ

1. มอเตอร์ M1เป็นมอเตอร์ ที่จะทำงาน - เปิดก่อน
2. ติดตั้งสวิตช์ไฟฟ้า ไว้ที่ประตูด้าน M1
3. จุดCAP. ใช้ต่อกับ CAPACITOR ที่มากับตัวมอเตอร์

## การเข้าสายแฉงควบคุม S40A



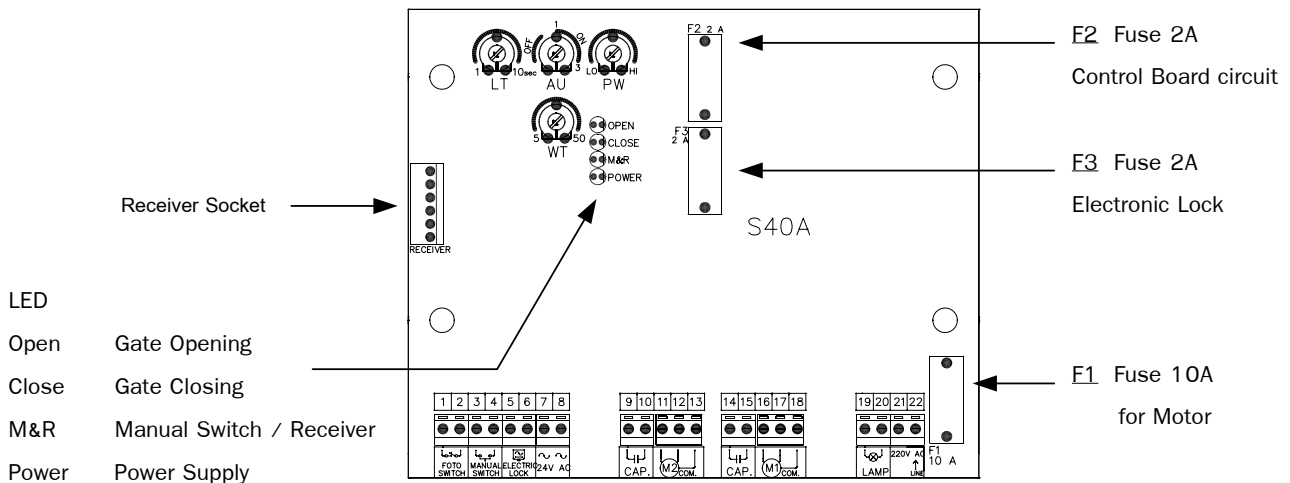
# Control Board S40A

LT Working time duration between M1 & M2

AU Automatic closing time 1 - 3 minutes

PW Power motor

WT Motor working time



## Setting up Control Board S40A

1. Use Control Board wiring diagram S40A to wire all lines. Open the gate at 45 degree on both sides manually. Turn the motors' key to automatic and supply VAC 220. ("PS" LED should be on)

2. Press transmitter to open the gate, "OP" LED should be on. Electronic lock will be released for 2 seconds. Motor1 (M1) initiate and followed by M2 (time duration setting at "LT")

Note : Make sure that the 1st time pressing transmitter will open the gate. If the gate close, switch line between line 16&17 for M1, and 11&12 for M2

3. Set working time (WT) for M1 & M2. The working time should be extra 3 more seconds after M2 completely closed.

4. Press transmitter to close the gate, "CL" LED should be on. M2 will close first, followed by M1 at the same lack time as set in "LT".

5. Set up "PW", but DO NOT set "PW" at maximum level (HI)

6. Auto-Close (AU) can be adjust from 1-3 minutes, Default at OFF.

**Note**

- 1. Motor M1 open prior to M2
- 2. Electric Lock always install on M1 Gate

# Wiring Diagram S40A

