

SDO-500

自動開門機説明書

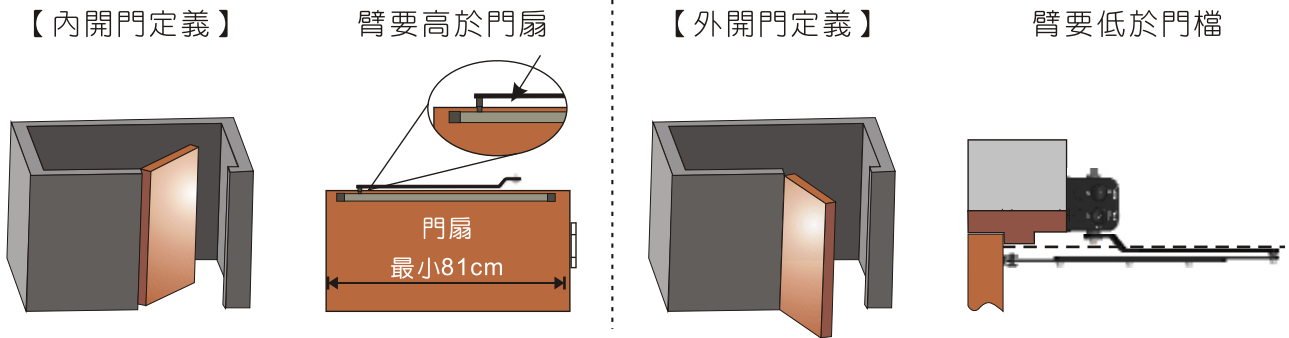


目錄

安裝前注意事項.....	1
一. 特色規格.....	3
二. 產品內容.....	4
1. 型號說明.....	4
2. 配件說明.....	4
3. 主機拆解說明.....	5
4. 尺寸說明.....	6
三. 安裝指引.....	7
1. 滑槽組合安裝參考.....	7
2. 推臂組合外開門安裝參考.....	9
3. 接線與初步測試.....	10
四. 接點與開關說明.....	12
1. 接電說明.....	12
2. 開門學習鈕.....	13
3. 遙控器學習鈕.....	13
4. 模式功能說明.....	13
五. 接線範例.....	14
1. P1模式接點外接說明.....	14
2. 主從們P2接點說明.....	15
六. 應用程式APP設定.....	16
1. 參數說明.....	17
2. 參數圖解.....	18
七. 常見問題.....	19
附錄一. 牆面與門框有落差安裝參考.....	20
附錄二. 滑槽組倒裝位置參考.....	21

安裝前注意事項

1. 請先參考下圖確認安裝的環境是否符合需求



2. 正確的主機安裝位置一定是在室內且靠近鉸鏈(合頁、合葉)
3. 請推拉門扇確認是否順暢，若有阻力或不順暢必須先改善，以免造成開門機動作異常
4. 門扇若有[手把]，若有請移除，避免人為推拉門扇，造成常常定位不正確
5. 請確認門扇是否裝有門弓器或地絞鍊，若有請先移除
6. 要提升使用安全性或安裝在殘障空間時，請加裝外部防撞偵測器
7. 安裝在內開門時，請務必確認門框與門扇必須在同一平面，不在同一平面無法安裝
8. 主機安裝位置請務必遵照定位貼紙或說明書規定，否則將造成無法開關門到定位，或無法開關門。
9. 主機安裝時請務必搭配水平儀，盡量減少水平誤差，以免開關門不順暢。

■ 安裝滑槽環境需求(內開門)

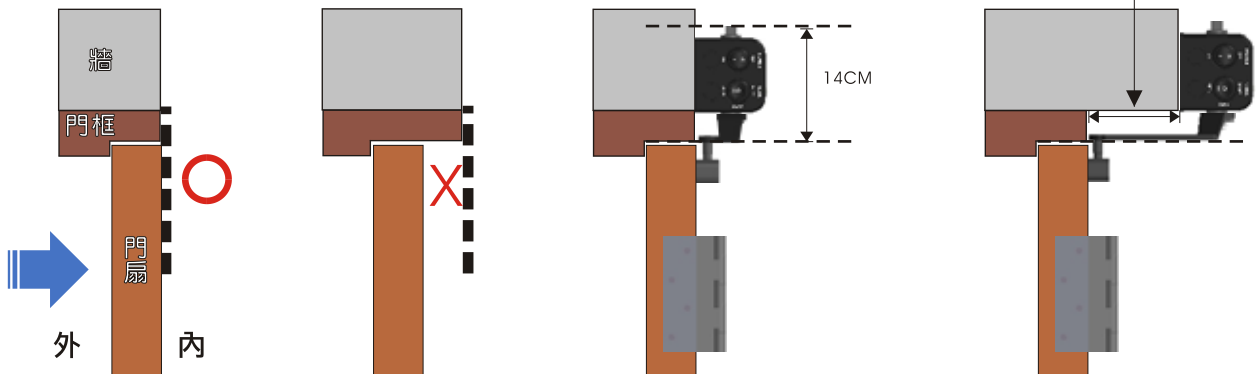
最佳安裝條件!

門框、門扇和牆面
需在同一平面

有落差無法安裝
需要自行補平

門扇上方最少要有14CM才能安裝
若空間不足請參考倒裝方式

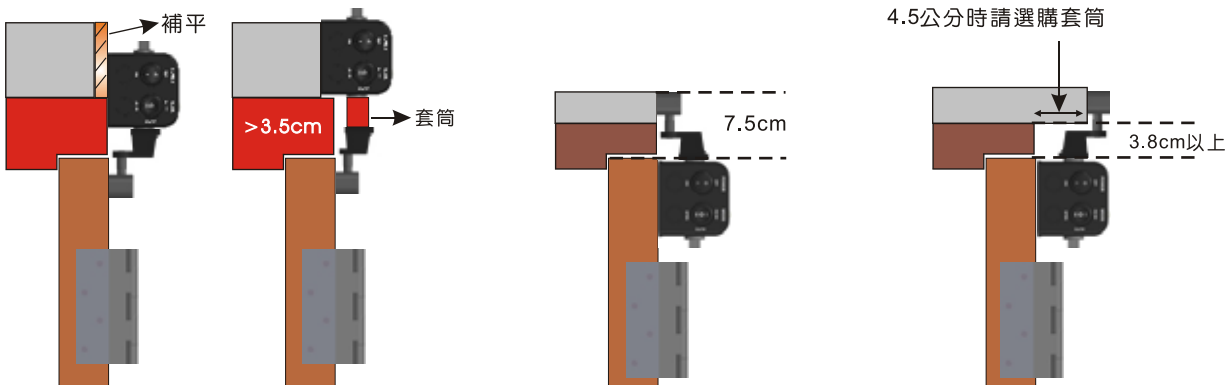
牆面最大容許落差15CM內



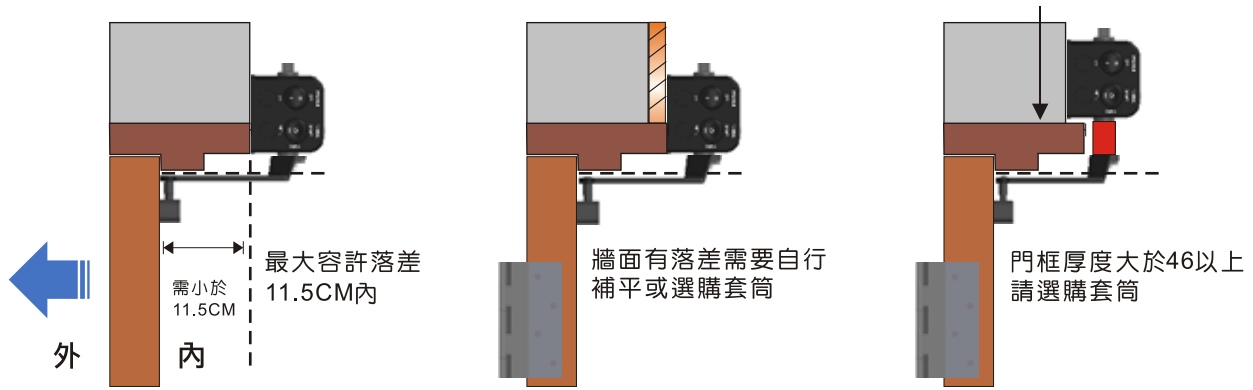
若牆面低於門框，請自補平或選購增高套筒

倒裝方式參考
最少需要7.5CM空間

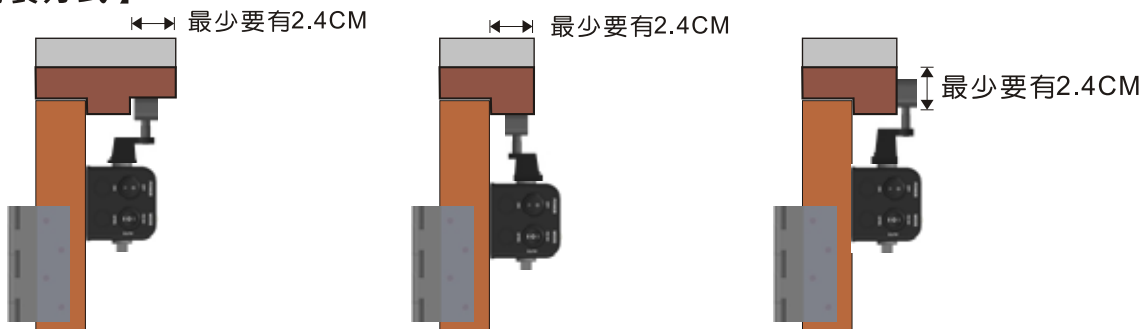
倒裝方式，牆面最大容許落差45CM內
門框厚度需在3.8CM以上，厚度大於
4.5公分時請選購套筒



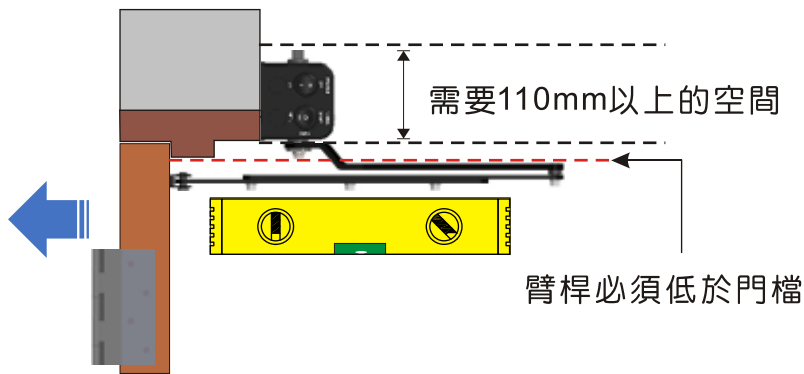
■ 安裝滑槽環境需求 (外開門)



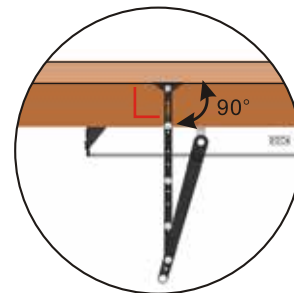
【倒裝方式】



■ 安裝推桿環境需求(外開門)

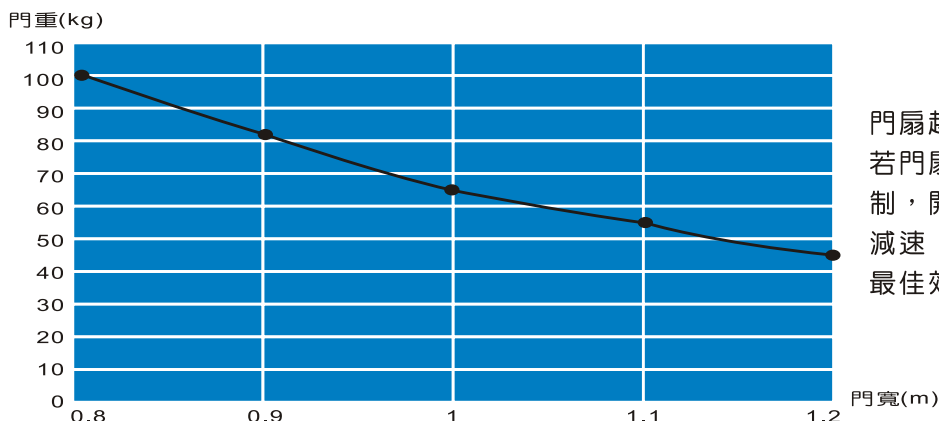


⚠ 三角架的位置若不正確，將影響開門角度



請保持90度

■ 門扇與門重限制關係圖



門扇越重，運動慣性就越大，若門扇寬度與門重超出左圖限制，開門速度可能會變慢或無法減速，無法達到機器門本設計的最佳效能。

一. 特色規格

- 提供推拉門自動開關門功能，免觸摸門把，讓進出更便利，防疫升級。
- 全系列內建藍芽，進階微調設定採用APP介面。
- 有兩種力臂可選擇(滑槽與推臂)，推臂型最大可解決30公分以內的門框與門扇落差。
- 一鍵啟動自動學習定位與安全推力大小，安裝簡單，免去複雜設定流程。
- 機體可安裝在門框或門扇，提供更大安裝靈活度，因應更多複雜的安裝環境。
- 可選購2.4G主動式門禁管制發射器或315/433MHz遙控器，提供遠距離開門功能。
- 置中雙邊輸出軸心，可依環境需求(如外部電源輸入位置)選擇輸出位置，另可選購護線管保護外部線路。
- 滑槽力臂採用滾珠可減少噪音與增加使用壽命，專利滾輪設計可容許更大的安裝誤差或門扇與門框的平整度。
- 安全保護機制，主機內建防夾/防撞功能，碰觸到物體時立即啟動保護機制，同時也提供兩組外部防夾輸入點(開門防夾接點、關門防夾接點)，以達到更完整的安全保護。
- 無源推動，在無電源時，只需要額外施加1.5公斤的力量，即可推動開門機，不會有阻礙逃生的情況發生。※如果需要在斷電下任意開關門，請搭配斷電開電鎖使用。

規格說明	
電源	100-240VAC ±15%，50/60 Hz
最大功率	72W(3A@DC24V)
最大輸出力(Nm)	45Nm
環境溫度	-20~60° C
門扇寬度	最小81cm~最大120 cm
最大門重	100 Kg
開門最大角度	120 °
門扇落差深度	滑槽組(內開):0~15 cm 滑槽組(外開):0~11.5 cm(超過11.5CM，最大開門角度將小於120度) 推桿(外開):10~30 cm
輸入	開門接點×2、鎖心回饋、備用電源、 防夾接點×2、雙門互控
輸出	電鎖輸出(乾接點)3A/@DC24V
功能模式	常開、單向、全自動、常閉(常閉功能需外接SW-52開關使用)
歷史紀錄	5,000筆
開門時間	1~255秒
無線頻率	315/433MHz(遙控器) / 2.4G
狀態顯示	雙色LEDX2(動作/通訊指示燈)
遙控器(2.4G容量)	750顆，(選購功能,同時僅能選購一種頻率)
蜂鳴器	內建蜂鳴器
噪音量	77db
尺寸(長寬高)	532(L)x74.2(W)x70(H) (mm)
重量	5000 公克

二. 產品內容



主機

滑槽組

推桿(與滑槽二擇一)

※滑槽組可適用大多數門扇。

※外開門若門扇與門框落差大於11CM以上請選購兩節式推桿解決。

※主機倒裝於門扇時，可選購護線管(SSD-50/60)，保護外部線路。

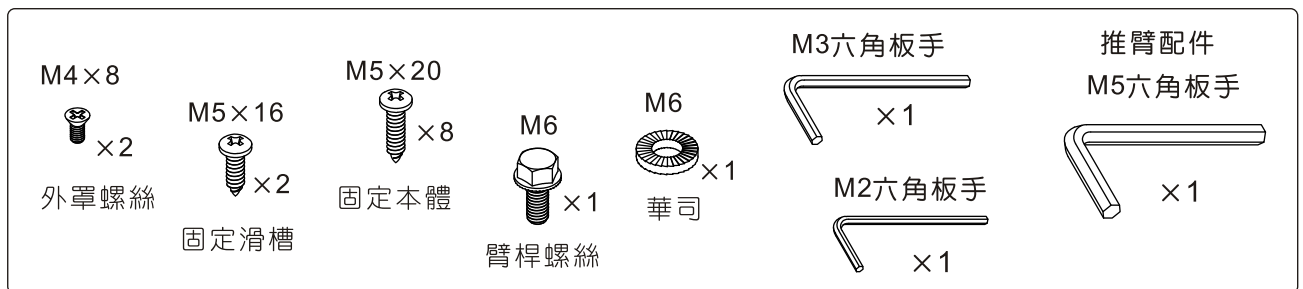
1. 型號說明

※全系列內建藍芽

SDO-501	滑槽組	SDO-502	推桿組
SDO-501A	滑槽組，附433MHz遙控器	SDO-502A	推桿組，附433MHz遙控器
SDO-501C	滑槽組，附2.4G自動開門	SDO-502C	推桿組，附2.4G自動開門
SDO-501L	滑槽組，附315MHz遙控器	SDO-502L	推桿組，附315MHz遙控器

2. 配件說明

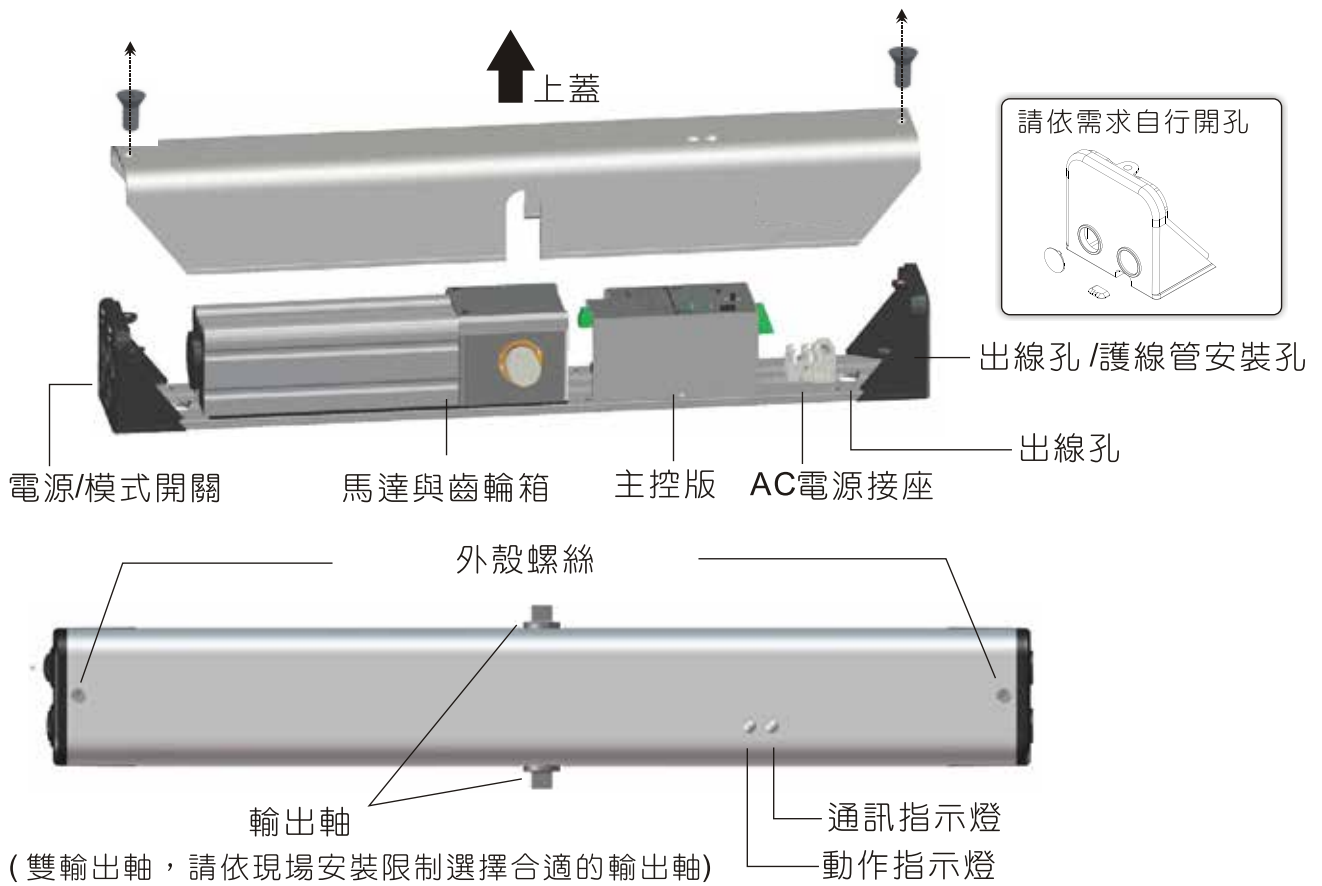
■ 標準配件



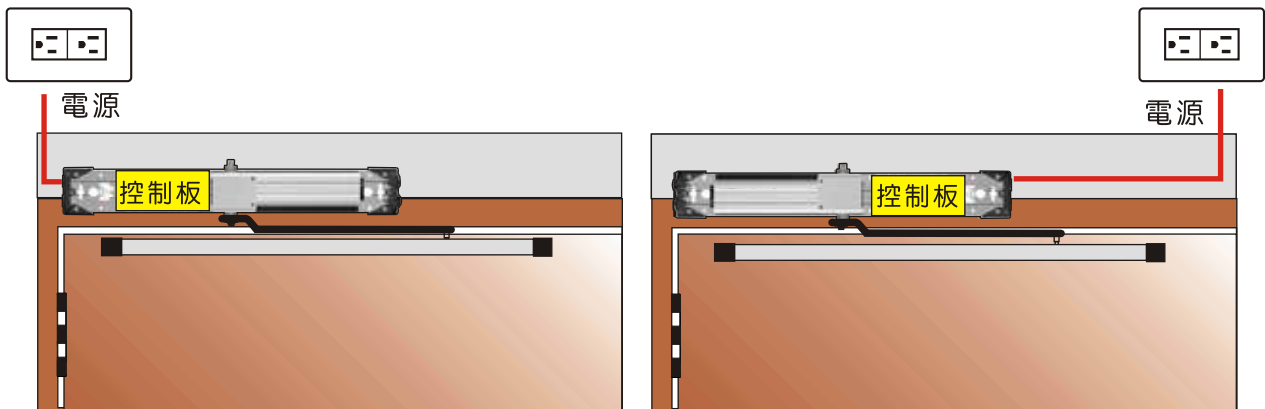
■ 選購配件

<p>※ 增高套筒配件</p> <p>M6螺絲</p> <p>15mm E-15</p> <p>30mm E-30</p> <p>50mm E-50</p>	<p>※ 護線管配件</p> <p>SSD-50</p> <p>SSD-60/65</p>
<p>※ 波段開關：提供四種模式切換</p> <p>BSW-52</p> <p>BSW-90</p>	<p>SSD-50/ SSD-60：鍍鋅鐵管</p> <p>SSD-50A/ SSD-60A：不鏽鋼管</p> <p>SSD-65：鍍鋅鋼管(內含端子座)</p> <p>SSD-65A：不鏽鋼管(內含端子座)</p>

3. 主機拆解說明

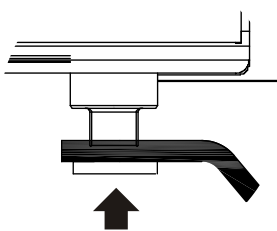


※ 輸出軸應用範例-更改接線方向或雙開門

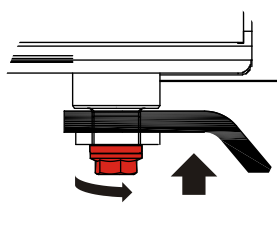


※ 臂桿/滑槽組裝注意事項

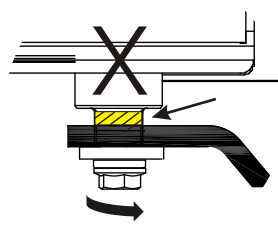
請先確認安裝環境是否須加裝套筒
否則鎖緊之後將不容易拆卸



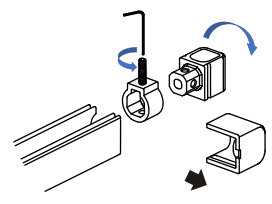
將臂桿裝入輸出軸



使用六角螺絲鎖緊
臂桿與輸出軸

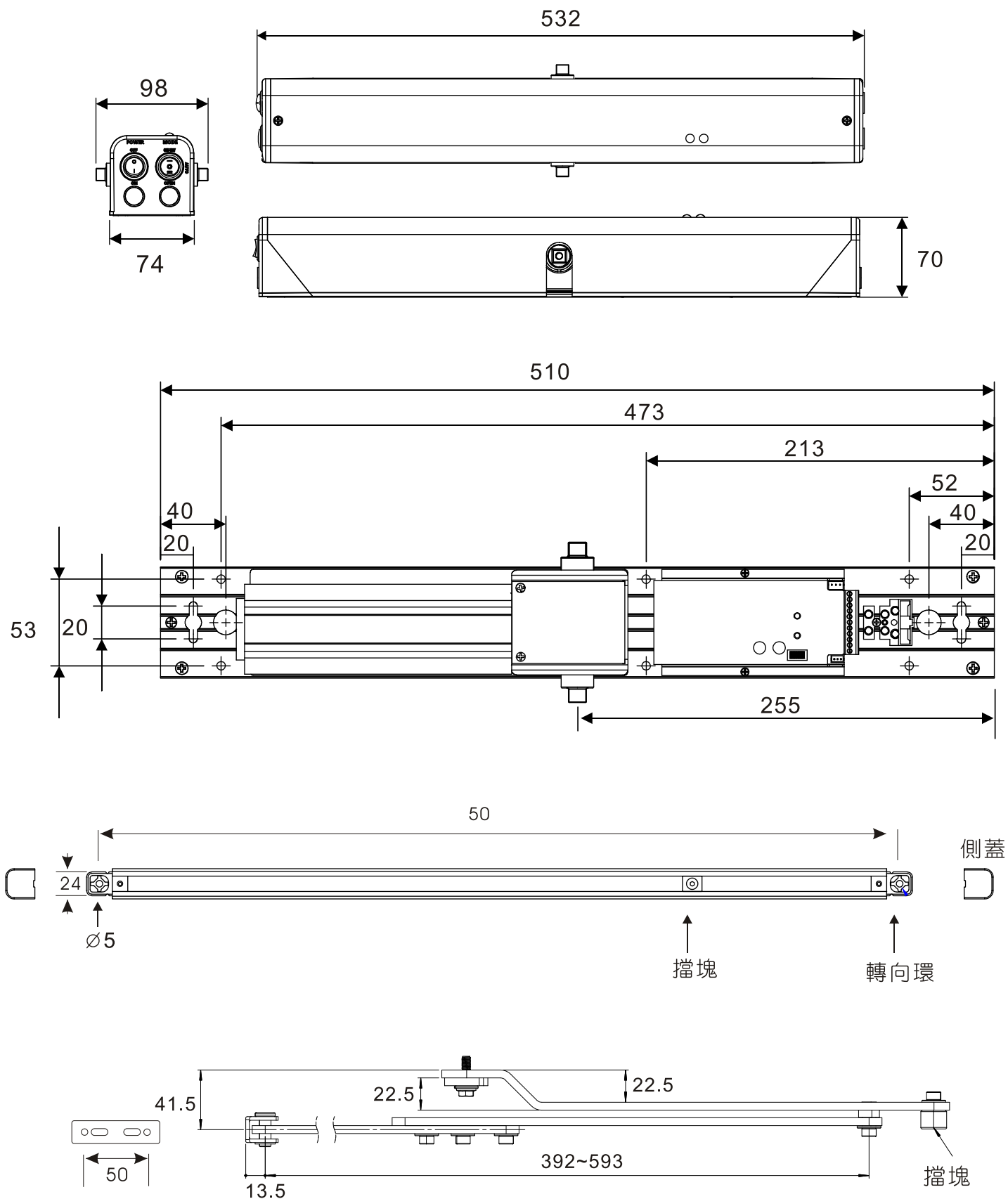


正常使用時臂桿與
輸出軸不能留有間隙



滑槽固定方向
請依環境調整

4. 尺寸說明



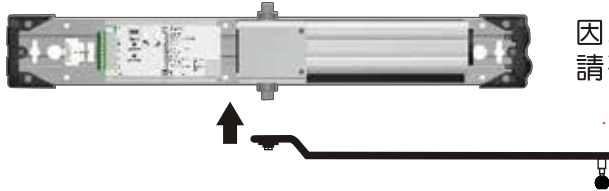
單位：mm

三. 安裝指引 (請依據現場環境參考相對應的安裝指引)

- ★最佳安裝環境是牆面與門框在同一平面。
- ★請參考安裝前注意事項確認是否有足夠空間可安裝。
- ★若不在同一平面請自行補平或參考附錄二相關位置解說，評估是否能安裝或需不需要加裝延伸套筒。

1. 滑臂組合安裝參考

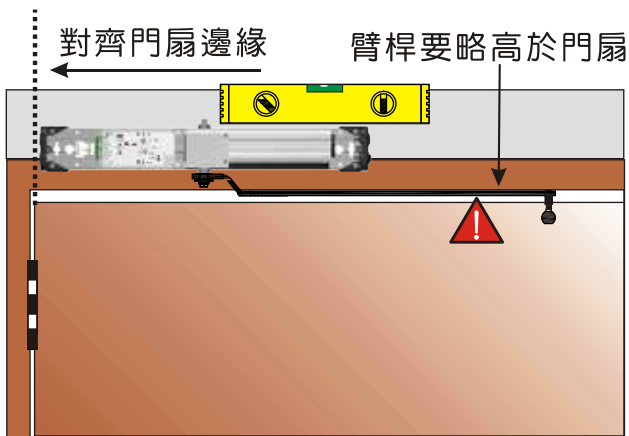
[步驟 1] 組合臂桿



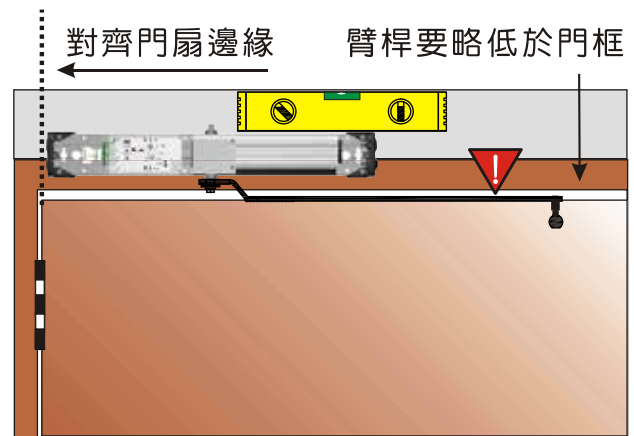
因輸出軸與臂桿有緊配設計，鎖緊後不容易拆卸，請確認是否需加裝延伸套筒再鎖緊六角螺絲。

[步驟 2] 確認主機位置

內開門安裝

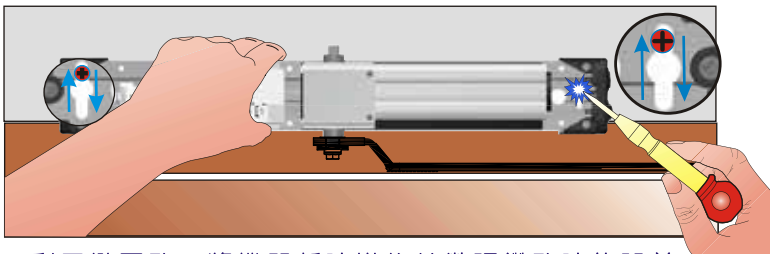


外開門安裝

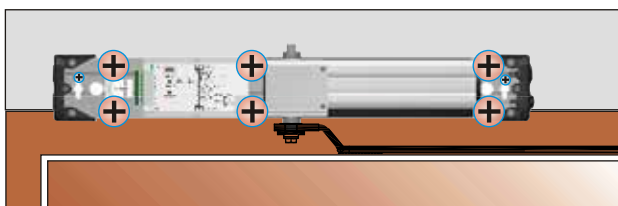


[步驟 3] 固定主機

1. 使用工具做記號，先定位兩側橢圓螺絲掛孔後暫時放下主機
2. 鎖上M5×20螺絲，預留5mm長度做吊掛空間
3. 掛上主機調整到正確位置後再鎖緊螺絲

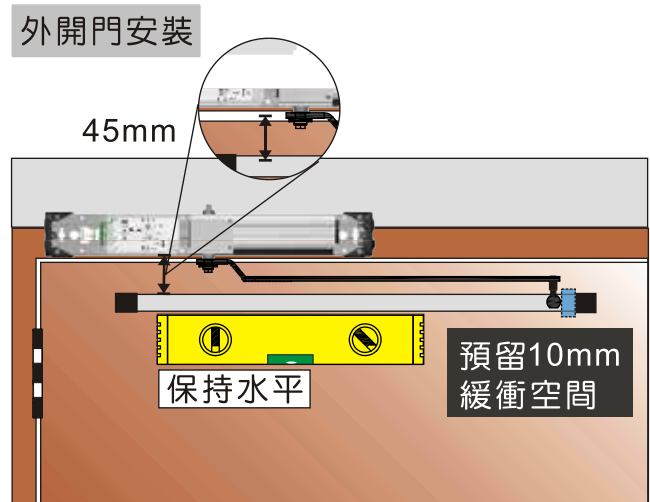
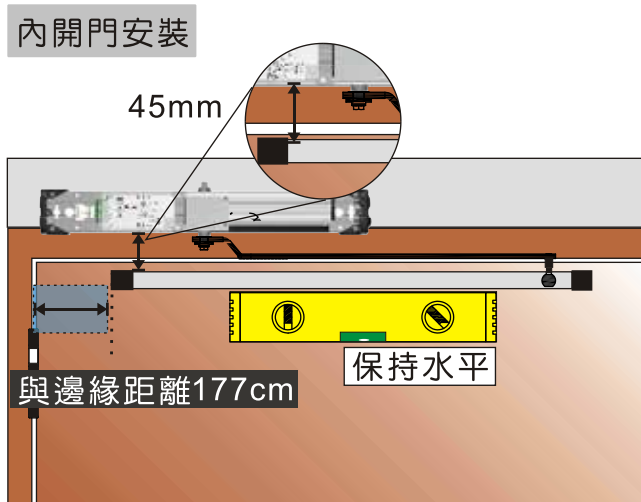


※利用橢圓孔可將機器暫時掛住並微調鑽孔時的誤差

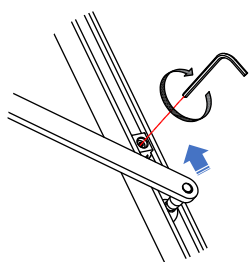
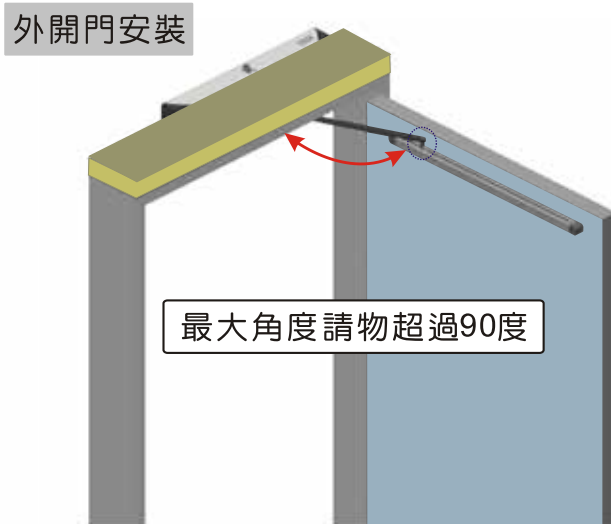
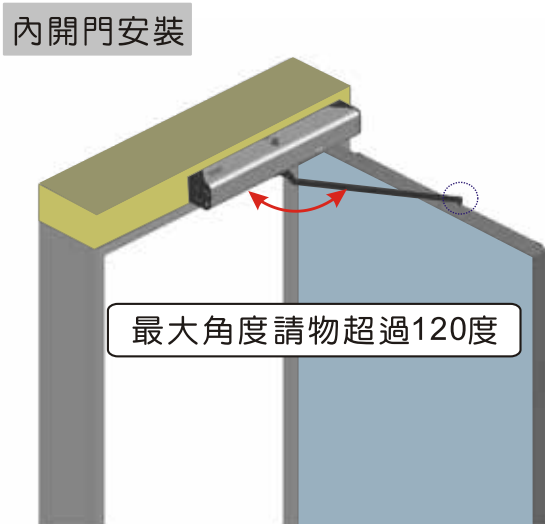


確認位置無誤後，定位六顆螺絲的位置最後鎖緊所有螺絲，完成主機安裝。

〔步驟4〕安裝滑槽



〔步驟5〕調整檔塊位置

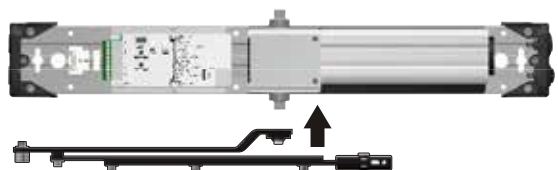


先將檔塊螺絲放鬆，手動將門開到所需的最大位置，
利用滑臂滾珠將檔塊推到正確位置並鎖緊即完成硬體安裝

擋塊是用來限制開最大的開門位置，
避免撞擊到其他物體(如牆面)

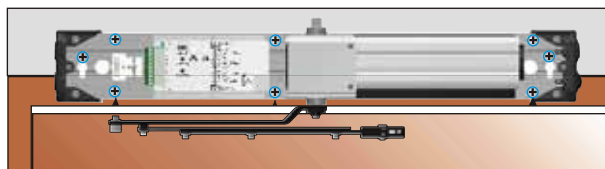
2. 推臂組合 (外開門安裝參考)

[步驟 1] 組合臂桿



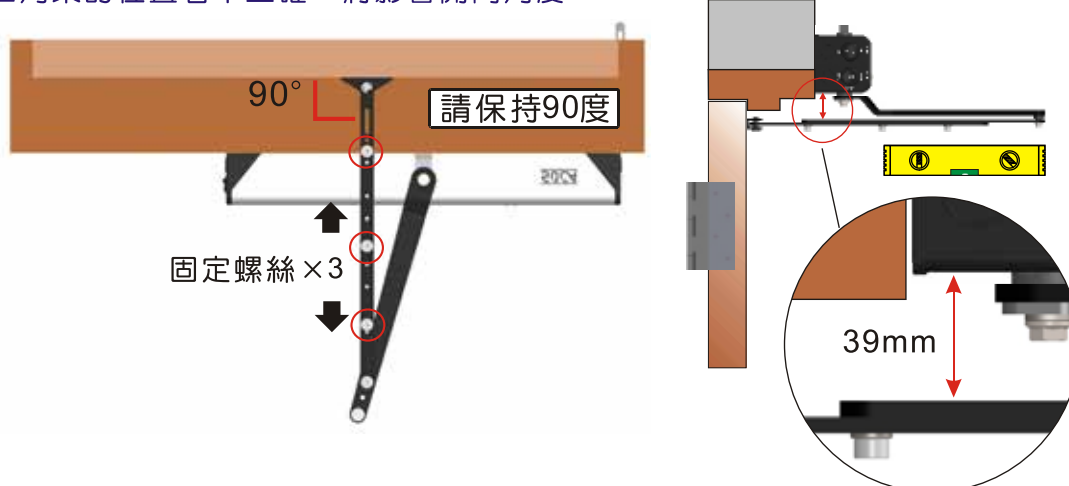
因輸出軸與臂桿有緊配設計，鎖緊後不容易拆卸，請確認是否需加裝延伸套筒再鎖緊六角螺絲。

[步驟 2] 固定主機 ※可參考第7頁主機步驟



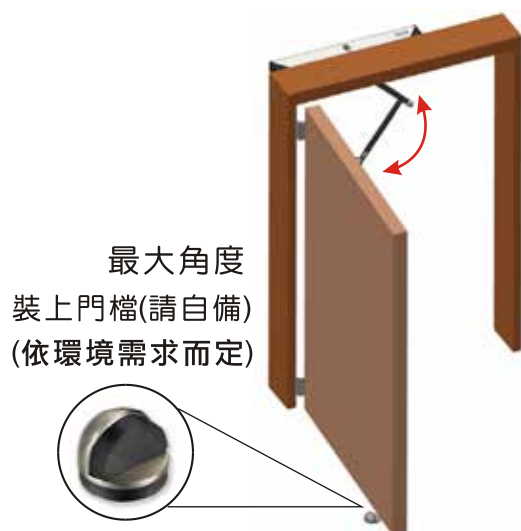
[步驟 3] 找出三腳架安裝位置

- ※ 放鬆固定螺絲，調整長度讓推桿與門扇成90度後鎖緊螺絲。
- ※ 調整臂桿到水平位置此時大約距離主機39mm然後將三腳架固定。
- ※ 三角架的位置若不正確，將影響開門角度



[步驟 4] 安裝完成

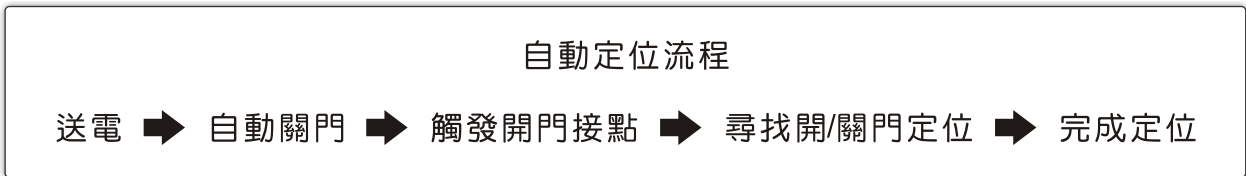
- ※ 推動門扇看是否順暢、是否可達到所需的開門角度。
- ※ 若要避免人為推擠門扇,導致超出最大角度，可自行在門後加裝門檔。



3. 接線與初步測試

開門機安裝完成，可透過**模式切換開關**執行自動門位偵測，無需外接任何設備。請依下方步驟執行自動門位偵測，確認開門機可正常運作及開關門位置正確後，再外接其他偵測設備(如開門按鈕或防夾紅外線偵測)。

※ 初步測試僅需確認開門機是否正常運作及門位是否正確，開關門速度與緩衝角度等設定，可另由APP再做調整。



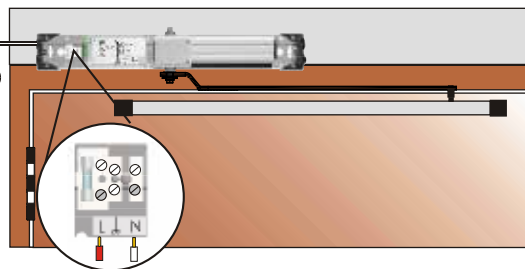
[步驟 1] 送電尋找門位原點

確認電源

確認電源鈕處於OFF



接上電源
90~260VAC

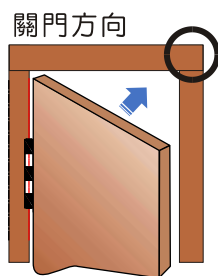


淨空門扇動作區域，不要有任何障礙物

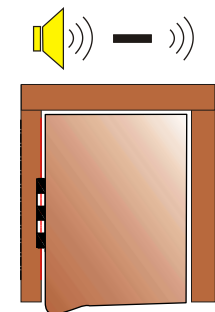
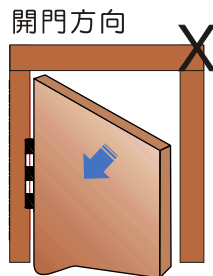
開啟電源



開啟電源ON
嗶一聲，開機



門扇會朝**關門方向**慢速前進，
尋找關門原點



一長嗶聲
表示找到關門原點

馬達方向



※ 第一次送電若非往關門方向前進，請關閉電源，調整馬達方向開關，再重新送電。

〔步驟 2〕觸發開門事件尋找開門與關門定位點

慢速尋找定位點 ➡ 開門 ➡ 關門 ➡ 完成

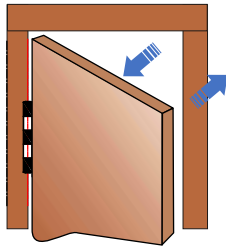
※學習過程中若有遇到障礙物導致位置不對時，請關閉電源。
排除障礙物後再開啟電源重新執行〔步驟 1〕。

🔊 ●●● 嗶三聲

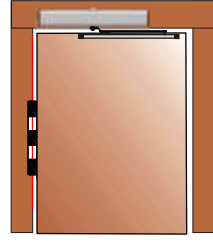


切換模式為OPEN

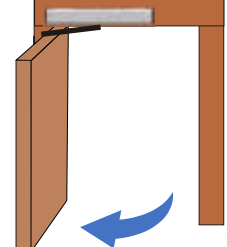
慢速開/關門



一長嗶聲，
代表找到定位點



回到關門位置



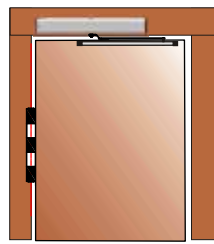
自動開門到
設定的位置

〔步驟 3〕測試完成，切回全自動模式

🔊 ●●● 嗶三聲



切換模式為AUTO



回到關門位置

基本安裝已完成。
繼續配置其他輸入點(如開門接點)，請參考P12。

常見問題

◆ 門位自動學習時，開關門不順，無法到定位或中途停止

1. 請斷電，手動檢查門扇是否有阻力轉動不順。
2. 檢查主機與力臂/滑槽的位置是否正確，滑槽或推臂是否有水平。
3. 參考P2表格檢查是否已經超過最大門重與門寬。

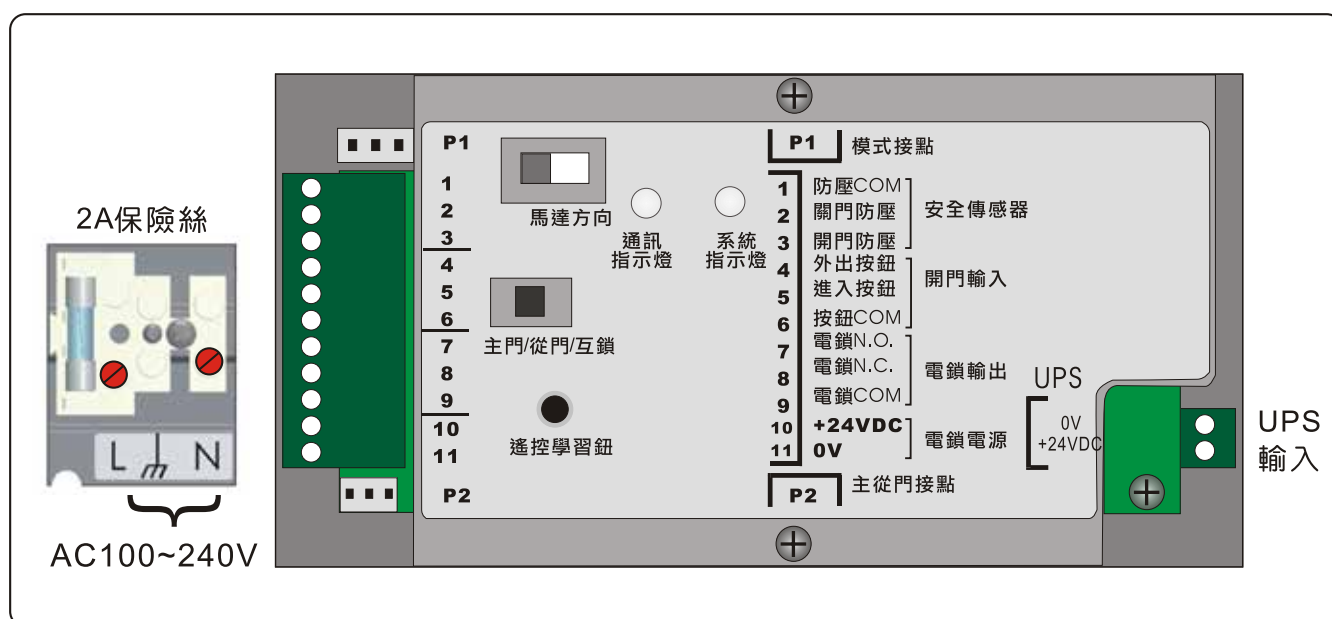
◆ 門位學習結束後，開門或關門時，門扇移動的非常緩慢或是停止？

請檢查以下內容：

1. 先將電源關閉，檢查門扇是否有轉動不順。
2. APP參數中"臂系統"是否選擇正確。
3. 若門扇是進入減速區後才出現非常緩慢的情形，可能是門的重量或門寬度接近大極限值(參考P2表格)可調整參數中的緩衝速度將緩衝速度再加大後再重新開門即可。

四. 接點與開關說明

1. 接點說明

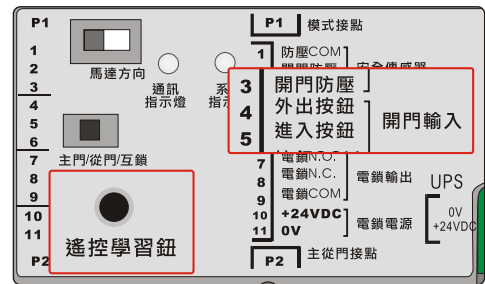


接點說明		
1	防壓COM	安全光線共點
2	關門防壓	安全光線輸入點，關門期間偵測
3	開門防壓	安全光線輸入點，開門期間偵測，門扇停止動作
4	外出按鈕	外出按鈕接點，觸發後門扇開啟
5	進入按鈕	進入按鈕接點，觸發後門扇開啟
6	按鈕COM	外出、進入按鈕 共通點 COM
7	電鎖 N.O.	電鎖 RELAY 常閉點 N.O
8	電鎖 N.C.	電鎖 RELAY 常閉點 N.C
9	電鎖 COM	電鎖 RELAY 共通點 COM(3A@24VDC)
10	+ 24 VDC	輸出電源正極(+ 24V) MAX:0.5A
11	0V	輸出電源負極(0V)
UPS	0V	輸入電源負極
UPS	+24VDC	輸入電源正極(+ 24VDC)

2. 開門定位學習

主機每次重新送電後，第一次進出門觸發開門輸入接點，主機會自動學習開門定位。

- 重新送電後，慢速執行關門動作，尋找關門定位點，並保持關門動作。
- 第一次進出門觸發開門輸入接點，蜂鳴器嗶3聲，開門機慢速執行開關門動作，尋找開關門位置完成後，再次正常進出，開門機開始正常運作。



3. 遙控學習鈕：(新增遙控器)

- 長按主機遙控學習鈕3秒，蜂鳴器嗶2聲，進入遙控器學習模式。
 - 登錄遙控發射器：主機指示燈每一秒紅綠閃爍一次，按壓遙控發射器任一按鈕，主機嗶1聲，輸入完成。
 - 重複登錄：主機指示燈紅綠快速閃爍6次，表示已經登錄遙控器。
 - 完成登錄退出，長按學習鈕3秒，嗶1聲，即離開遙控學習。
- ※ 若30秒無任何動作，主機會自動跳出設定模式

4. 模式功能說明

● 單向模式(Oneway)

應用營業場所休息時間，客戶只能外出不能進入，員工若要進出需使用遙控器或門禁機開門。

外出接點開門	允許
進入接點開門	失效
遙控器開門	允許

● 全自動模式 (AUTO)

應用一般自動開關門用途。

外出接點開門	允許
進入接點開門	允許
遙控器開門	允許

● 常閉模式 (Always Close)

※此模式必須外接SW-52波段開關。

外出接點開門	失效
進入接點開門	失效
遙控器開門	允許

● 常開模式 (Always Open)

讓門扇保持在常態開啟的狀態，所有關門事件失效。應用於需要暫時長時間開門(如搬運貨物)。



單向模式

全自動模式

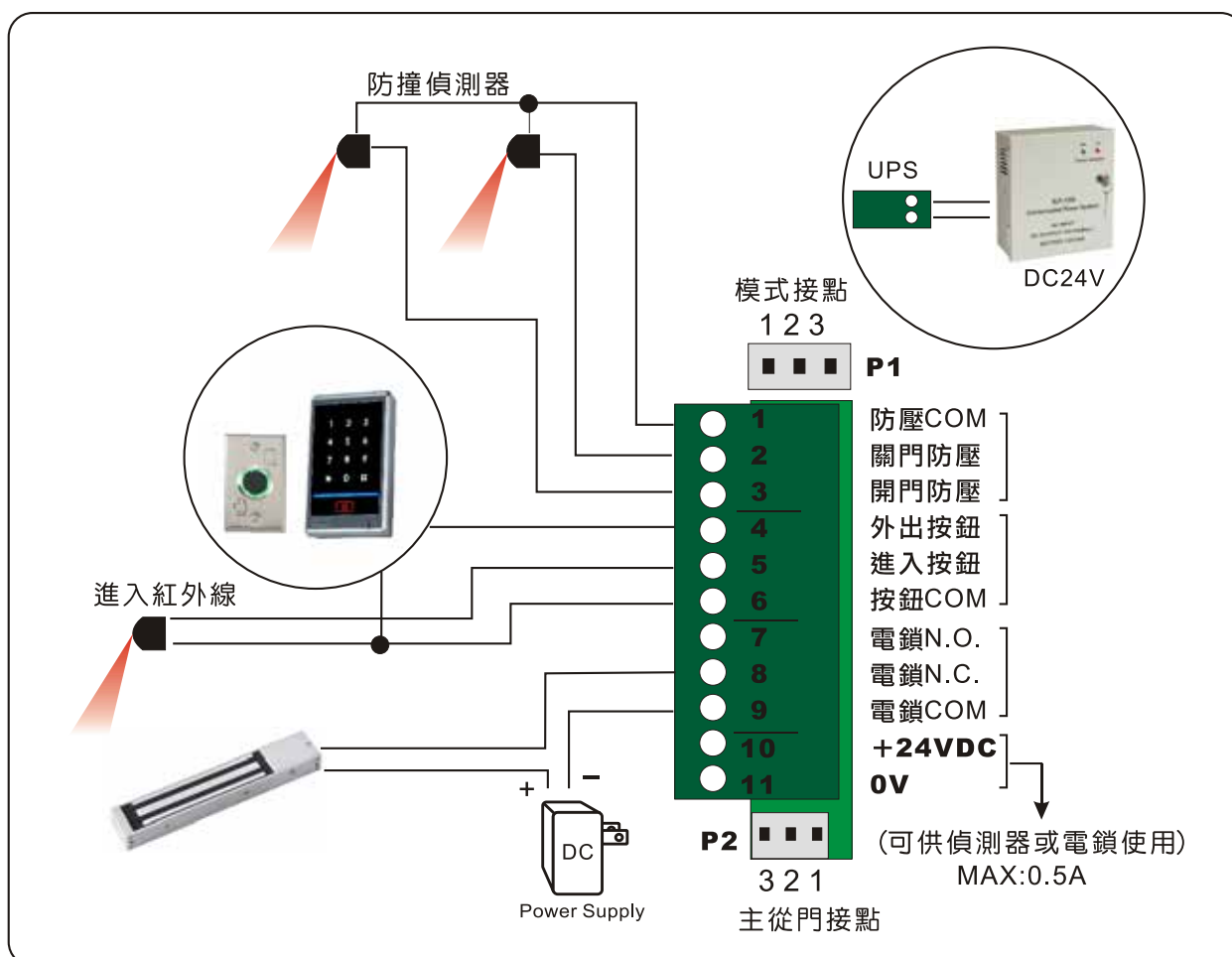
常開模式

五. 接線範例

1. P1模式接點外接說明

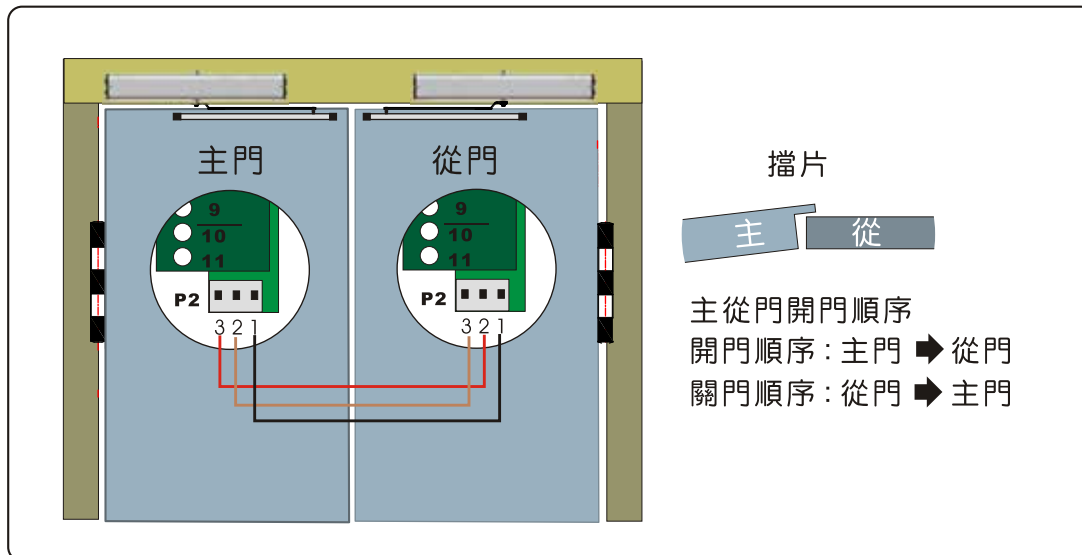
輸入點選擇	模式	側蓋三段開關代碼	系統指示燈
全不接	全自動模式 (Fully Automatic)	0	綠色
接點1&2連接	常開模式 (Always Open)		綠色
接點3&2連接	單向模式 (One way)		紅色
接點1&2&3連接	常閉模式 (Always Close)		紅色

※ 可選購外掛式多波段開關盒(SW-52)搭配使用



※ 若有連接門禁機，建議接在外出按鈕輸入點(4&6)，門禁主機才能在單向模式下還能控制開門機開門。

2. 主從門P2接點說明



適用環境：

應用在主門有擋片或開門順序的環境。若沒有開門順序，可視為普通的兩道門，僅需將開門接點連結在一起就可以同時開門即可，不須互相控制。

首次定位學習流程：

1. 硬體安裝完畢，開啟電源前，請確認兩道門扇連接線是否接上。
2. 確認主機上主/從門指撥開關位置。
3. 手推主/從門至開門最大角度。
4. 先將從門送電，慢速關門至定位點，並開啟APP新增開門機命名為從門。
5. 再將主門送電，慢速關門至定位點，並開啟APP新增開門機命名為主門。
6. 主/從門個別執行開門定位學習：
 - (1) 切換常開模式(或觸發開門接點)，自動學習開門定位：
先定位主門→再以相同方式定位從門。
 - (2) 開門定位完成，切回全自動模式：
先將從門切回→再切回主門。
7. 定位學習完成。

注意事項：

- 需搭配APP設定操作。
- 需更改主機進階參數請使用APP調整。
- 請先調整主門開門機的參數(速度、緩衝角度...)，在將參數複製到副門開門機。
- 當開門機使用APP設為從門後，所有的開門事件(APP開門)皆失效，必須由主門來控制。

六. 應用程式APP設定

當開門機硬體安裝完畢，開門機依預設參數運作(速度、緩衝角度)，若開門速度或緩衝角度不符合需求，可以下載APP做進階設定。

※ 下載APP：搜尋SOCABLE Manager或掃描QRcode。



※ 新增裝置



※ 參數設定

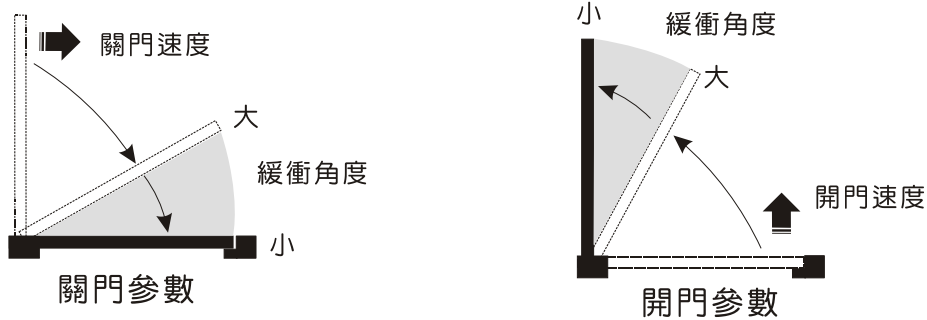


1. APP參數說明

參數名稱	參數說明
開門維持時間	門扇開到定位後維持多久關門(1~255秒)
開門速度	第一段開門速度(1~5段)
關門速度	第一段關門速度(1~5段)
開門緩衝速度	第二段開門速度(1~5段)
關門緩衝速度	第二段關門速度(1~5段)
開門緩衝角度	門扇開門至第二段緩衝區域角度(1~5依據開門角度比例分配)
關門緩衝角度	門扇關門至第二段緩衝區域角度(1~5依據開門角度比例分配)
防碰撞力量	門扇移動期間判定是否發生阻礙的靈敏程度(1~5段) 開關門遇到障礙物，需大於多少力量才進入保護程序。 (當門的阻力較大，導致防碰撞功能誤觸發時，請加大防碰撞力量參數)
關門緊閉力	門扇到達關門定位點後，將門緊閉的力量 (可用於風壓較大的場所)(1~5段)
開門反轉力量	電鎖鎖芯若發生門位不正，嘗試使用多少力量來反轉 使鎖芯脫離(1~5段)
開門反轉時間	電鎖鎖芯若發生門位不正，嘗試使用多少時間來反轉 使鎖芯脫離(0~0.9秒)
蜂鳴器提示	可選擇所有事件提醒或是只有關門前提醒
蜂鳴器	可選擇開啟或是關閉
遙控學習	登錄新遙控器
臂系統	依據安全的臂，選擇推臂或是滑槽
抗風壓/手推門	抗風壓，在門扇到達原點後仍施加力量緊閉門扇。 手推門(預設值)，在門扇於原點時，透過推動門扇來輔助開門。 抗風壓與手推門模式無法同時選擇。
門的種類	單扇門：(預設值) 主門：雙扇門中的主門 從門：雙扇門中的副門 互控門：兩道門中只要一道門開啟後，另一道門就無法開啟
使用者清單	遙控器或2.4G的卡號資料
歷史紀錄	包含卡號進出紀錄與開門機動作的紀錄
開門學習	直接由APP命令開門機做開門定位學習
配對密碼	預設密碼為112233

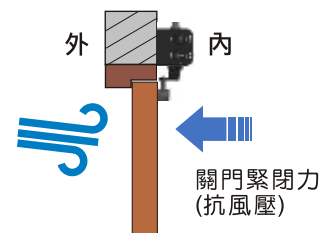
2. 參數圖解

緩衝角度



抗風壓

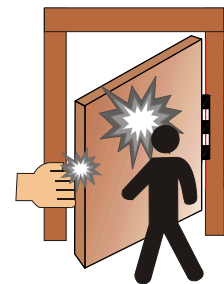
- 戶外有風壓導致門扇時常被吹開時可將關門緊閉力調大。
- 必須調整成抗風壓模式，關門緊閉力才有作用。
- 手推模式與抗風壓模式無法同時選擇，若同時需要抗風壓又要有手推模式，可裝上電鎖輔助將門鎖緊不受風壓影響。
- 手推模式必須施加一定的力道將門推開約5~10度左右門就會自動開到定位再自動關門。



防碰撞

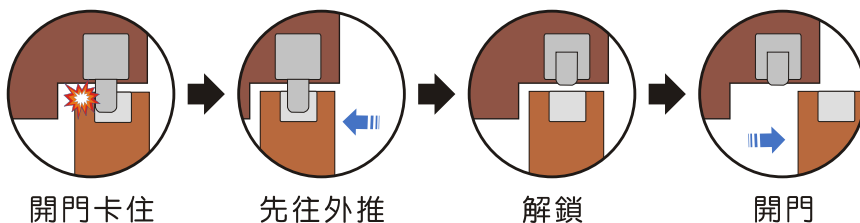
- 開門期間若發生碰撞，門扇將停止不動並發出錯誤聲，開門時間結束後，自動再關回原位。
- 關門期間若發生碰撞，機器發出錯誤聲，門扇退回到開門定位點，開門時間倒數結束後，門扇再次執行關門。

※ 連續觸發關門防夾功能達5次，自動門器會發出連續錯誤聲，然後停止所有動作，停止直到任一開門事件觸發後，才會重新執行門位定位學習。

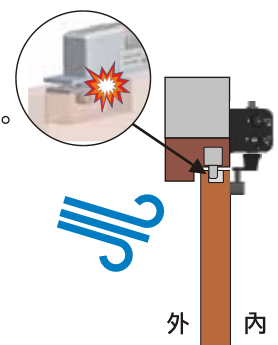


反轉時間

開門動作順序



- 開門反轉時間：開門時先做反方向推動，讓陽極鎖或陰極鎖方便解鎖。
- ※ 安裝電鎖建議搭配磁力鎖為主，因陽極鎖或陰極鎖可能會因為風壓造成鎖心卡住無法開鎖，若一定要搭配這兩種鎖就必須搭配開門反轉功能，改善無法解鎖的情況。



七. 常見問題

◆ 開門或關門時，發生門扇移動過快導致撞擊門框或牆壁的情形時，該如何處理？

請先調整參數中的緩衝角度，將緩衝角度再加大(角度越大越早進入減速區)
若還是有碰撞的情形，再調整開門速度或關門速度，將速度再減小即可。

◆ 主機突然開與關門緩慢

通常這情況是主機在做定位學習，會產生這問題通常是有異常斷電後的第一次開門，或是主機受人為外力影響導致定位異常。

◆ 抗風壓功能調整

若門扇於關門定位點受到風力影響，導致門被吹開，此時建議將"抗風壓"功能開啟且依據現場風力調整"關門緊閉力"設定值。

※ 若門扇於開、關門期間受到風力影響，無法正常到達定位點時，此時可以增加"開關門的速度"及減少"開關門的緩衝角度"，來讓開門機以更快的速度前進，且較慢才進入緩衝區用以對抗風力。

◆ 自動門弓器突然自行斷電

1. 請檢查DC24V輸出接點電流是否超過0.5A
2. 當主機在"自動模式"而非"手推模式"時,若強制去推門則機器會自我保護而斷電，請重新送電即可恢復正常。

◆ 使用手機進行藍芽管理時，畫面出現裝置忙碌中的訊息？

門扇開門期間無法進行藍芽管理，請等待門扇關門回定位點後，再進行藍芽管理。

※ 請注意，藍芽管理期間，自動門弓器會禁止所有除藍芽開門外的其他開門事件，需等待離開管理畫面後，才可使用其他開門方式。

◆ 主機突然定位異常

1. 請先斷電,檢查門扇周圍有無障礙物,或門扇是否卡住。
2. 重新送電，執行開門定位學習(觸發任意開門事件:外出、進入按鈕、遙控開門…等等)。

◆ 若開門學習時，門扇後方有障礙物？

學習時若有障礙物會導致學習角度錯誤，導致開關門角度與速度異常
可利用以下2種方式，使門位重新定位學習：

1. 先斷電,排除障礙物，重新開啟電源，等待尋找完關門定位點(原點)後，再觸發任意開門事件(外出、進入按鈕、遙控開門…等等)，重新學習定位點
2. 操作手機APP上開門學習功能，重新學習定位點

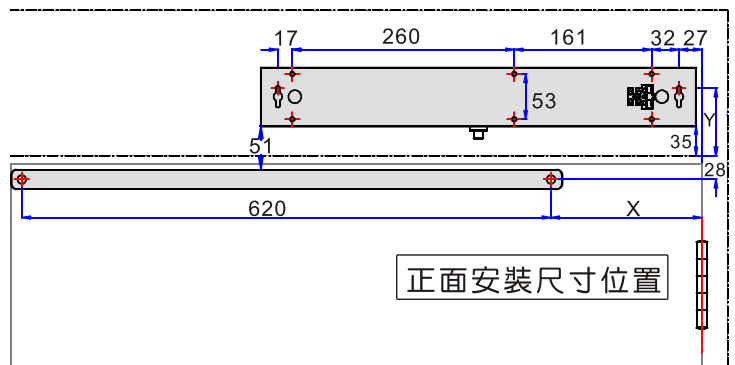
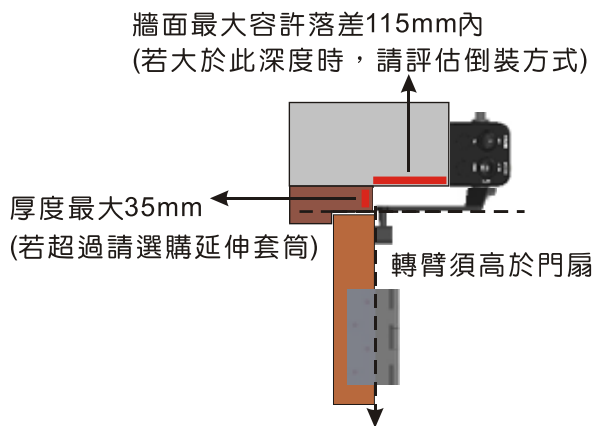
附錄一. 牆面與門框有落差安裝參考

當牆面與門框有落差時仍可安裝但須注意以下限制

- 門框與門扇需要在同一平面或門扇高於門框。
- 最大容許落差 115cm。

〔內開門〕 安裝門框位置

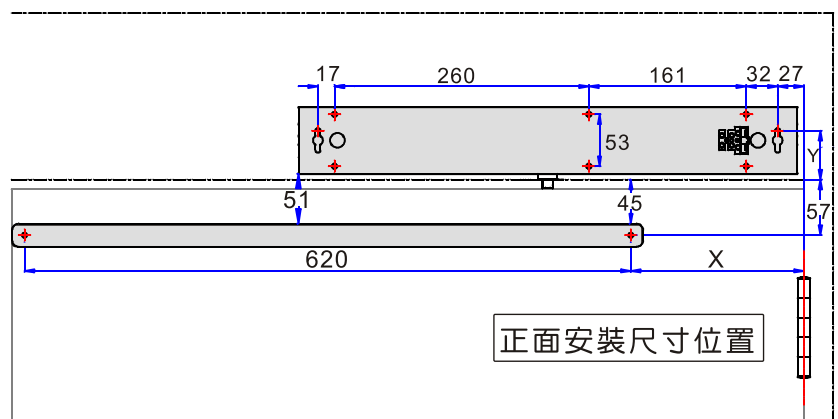
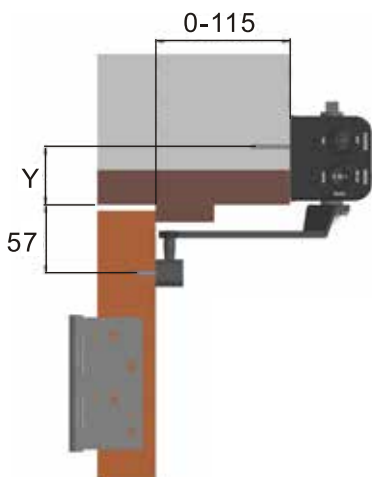
■ 側面安裝圖



Unit : mm		Unit : mm	
Extension	Y	Reveal	X
	0	79	177
E-15	15	94	177
E-30	30	109	177
E-50	50	129	177

〔外開門〕 安裝門框位置

■ 側面安裝圖

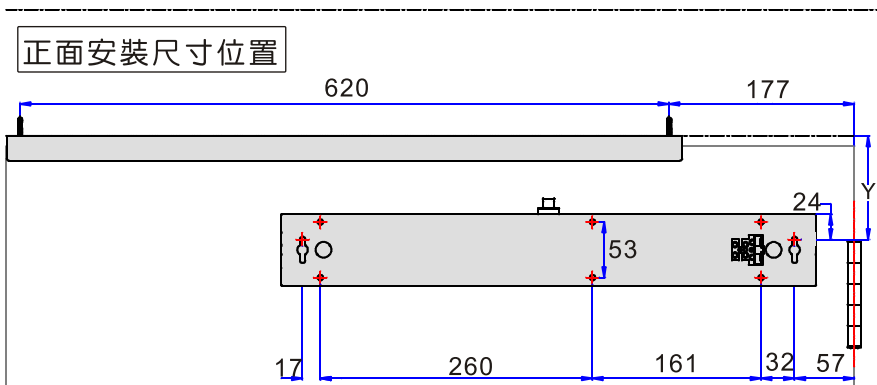
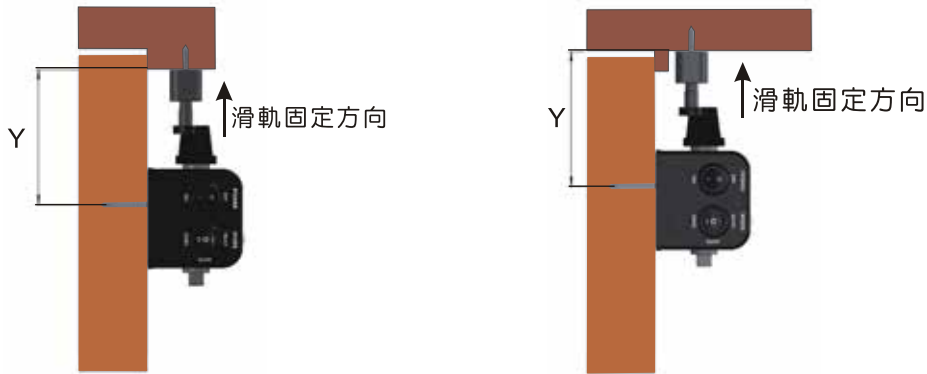


Unit : mm		Unit : mm	
Extension	Y	Reveal	X
	0	50	150
E-15	15	65	150
E-30	30	80	120
E-50	50	100	100

附錄二 . 滑槽組合倒裝位置參考

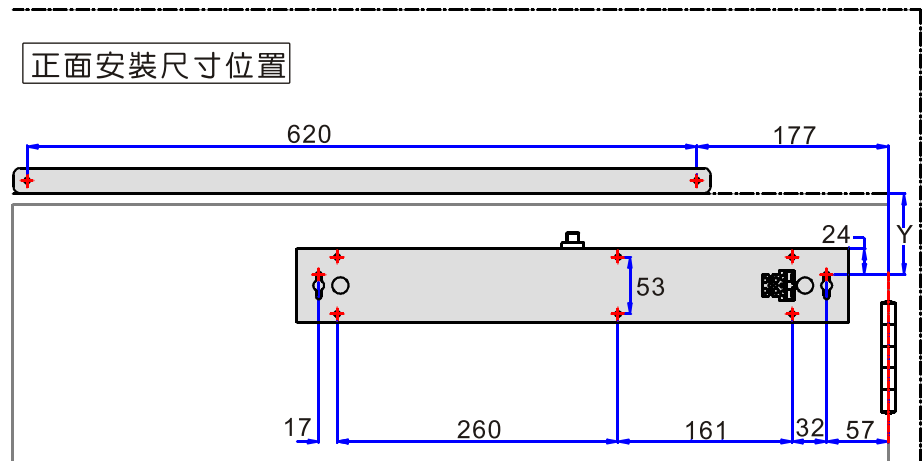
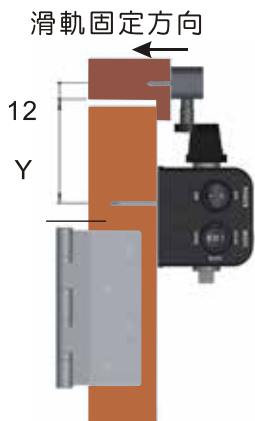
〔外開門〕安裝門扇位置

■ 側面安裝圖



Unit : mm		
Extension	Y	
	0	99
E-15	15	114
E-30	30	129
E-50	50	149

■ 側面安裝圖

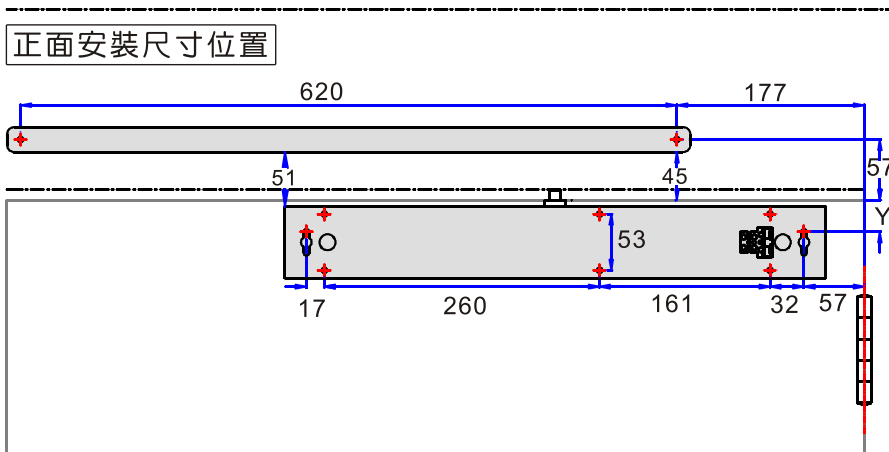
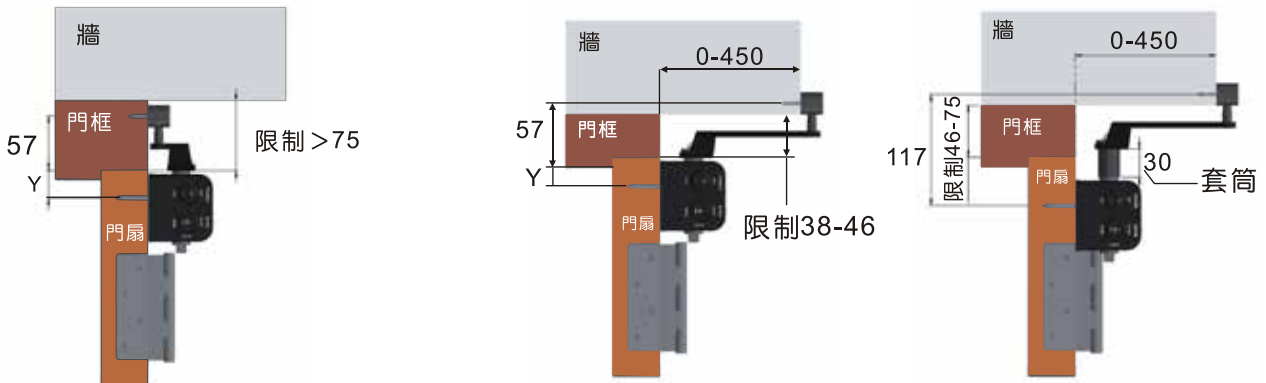


Unit : mm		
Extension	Y	
	0	75
E-15	15	90
E-30	30	105
E-50	50	125

〔內開門〕安裝門扇位置

■ 側面安裝圖

- 滑軌固定在門框上
- 牆與門扇上端距離需大於75mm
- 滑軌固定在牆上
- 牆與門扇上沿空間需大於38mm



		Unit : mm	
Extension		Y	
	0	30	
E-15	15	45	
E-30	30	60	
E-50	50	80	