

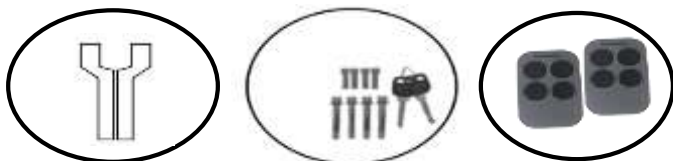


Abridor Automático de Puerta Corredera Manual de Usuario

VZ800Ac



**SLIDING GATE OPENER PYM-A1103 AC
800KG SPRING LIMIT SWITCH-EGB02**



Atención

El manual debe leerse completo antes de comenzar la instalación

Contenido

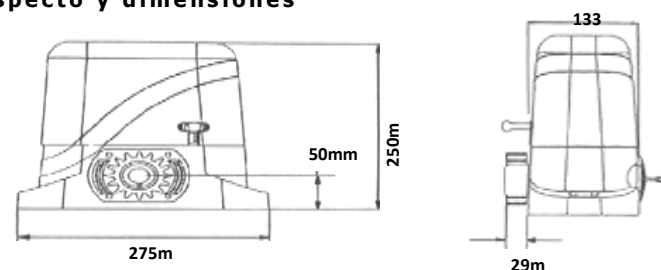
1. Resumen.....	(1)
2. Aspecto y dimensiones	(1)
3. Parámetros	(1)
4. Características del panel de control.....	(2)
5. Instalación de las piezas mecánicas.....	(2)
5.1 Instalación de la placa base del motor.....	(2)
5.2 Instalación del abridor de portones.....	(2)
5.3 Instalación de las cremalleras	(3)
5.4 Instalación de las palancas de límite.....	(3)
5.5 Función del embrague	(3)
6. Diagrama de instalación de las piezas eléctricas.....	(4)
7. Ajuste de funciones.....	(8)
8. Solución de problemas.....	(11)
9. Notas importantes.....	(11)

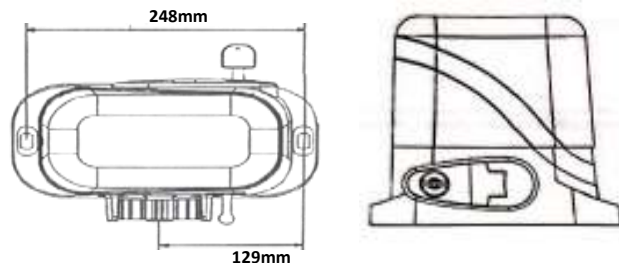
1. Resumen

Este equipo es uno de los abridores automáticos de portones lanzados por nuestra empresa, con un nuevo diseño y un sistema de control integrado. Nuestro nuevo abridor de portones corredizos ofrece numerosas características, como bajo nivel de ruido, peso ligero, potente par de arranque, estabilidad, fiabilidad, además de ser compacto y elegante. El motor funciona durante un breve periodo de tiempo con un voltaje más bajo. El panel de control cuenta con protección contra sobrecargas.

En caso de corte de energía, el accionamiento del motor se puede desconectar mediante el embrague. Con la llave especificada, el usuario puede desconectar el embrague, lo que permite abrir o cerrar el portón manualmente. Gracias a las fotocélulas infrarrojas opcionales, el portón se detendrá y volverá a abrir automáticamente si detecta un obstáculo.

2. Aspecto y dimensiones





3. Parámetros

1. Temperatura de trabajo del motor: $-25^{\circ}\text{C} \sim +55^{\circ}\text{C}$
2. Humedad de trabajo: $\leq 85\%$
3. Fuente de alimentación: $110\text{VAC} \pm 10\% 50\text{Hz}/60\text{Hz}$
4. Potencia nominal: 350W
5. Módulo del engranaje de salida: $M=4$
6. Número de dientes del engranaje de salida: $Z=16$
7. Par de salida: 30.0 N.m
8. Velocidad de apertura/cierre: 12 m/min
9. Velocidad nominal: 1400 RPM
10. Fuerza de arrastre máxima: 1100 N
11. Carga máxima: 1300 kg
12. Peso neto: 11 kg
13. Distancia del control remoto: $\leq 50 \text{ metros}$
14. Embalaje: En una caja de cartón estándar
15. Clase de protección: B

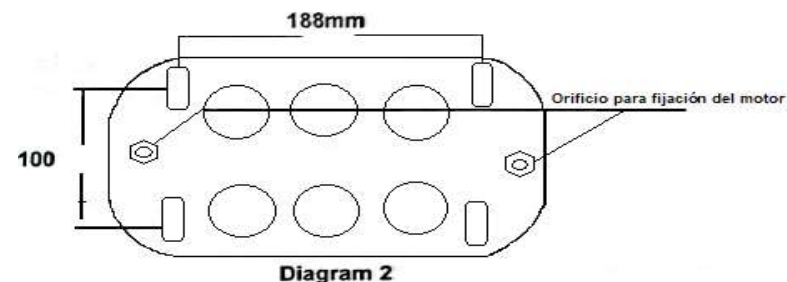
4. Características de la tarjeta de control

1. Sistema electromecánico totalmente integrado (excluye cremalleras)
2. Interfaz para tarjeta de control compatible con fotocélulas infrarrojas de impacto opcionales
3. Interfaz para lámpara de alarma
4. Cierre automático con retardo
5. Modo peatonal
6. Sensibilidad de resistencia ajustable
7. El portón se detiene y vuelve a abrir automáticamente si encuentra un obstáculo
8. Control remoto inalámbrico o por cable opcional

5. Instalación de las piezas mecánicas

5.1 Instalación de la placa base del motor

1. Dependiendo del tamaño de la instalación del motor y la altura de montaje de las cremalleras, tras determinar la posición de la placa base del motor, primero fije el perno o utilice un perno de expansión a la placa base sobre una base de cemento resistente. Consulte el diagrama 2.



2. Si la cremallera está instalada en la puerta, el motor se puede fijar a la placa base. Utilice una llave Allen para girar el embrague a la posición "off" (desactivado), de modo que el motor y la cremallera determinen mejor la posición de la placa base del motor. A continuación, retire el motor y la placa base fija.

5.2 Instalación del abridor de puerta

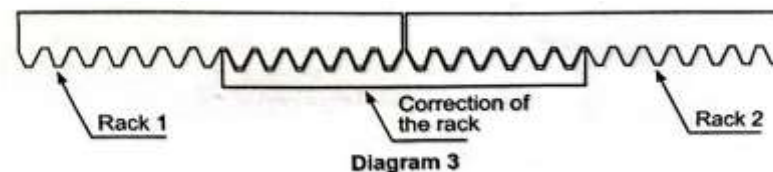
1. Coloque el abridor de puerta corredera en la placa base y utilice un tornillo hexagonal del mismo tamaño para fijar el motor.

2. Desatornille los tornillos que fijan la cubierta del motor y, a continuación, retírela según el diagrama de cableado eléctrico. Conecte el cable de alimentación y, tras ajustarlo en la posición correcta, instale la cubierta y fíjela con los tornillos.

5.3 Instalación de las cremalleras

1. Tras instalar el motor, dentar las cremalleras, colocar los engranajes en los motores y, finalmente, conectarlas con tornillos a la compuerta. Empujar la puerta manualmente para que se deslice y se mueva sin problemas. Tras confirmar, fijar las cremalleras.

2. La cremallera suele ser un conjunto unitario. Para evitar vibraciones o atascos en el funcionamiento de la compuerta, es necesario corregir la holgura entre la cremallera y las juntas. Se recomienda este método (véase el diagrama 3). Con una pequeña corrección, tras conectar correctamente las cremalleras 1 y 2, fijarlas.



5.4 Instalación de las palancas de límite

Se suministran dos palancas de límite. Tenga en cuenta que hay una palanca izquierda y otra derecha.

Las palancas deben instalarse en cada extremo del bastidor. Consulte la Fig. 5.

Para instalar las palancas en la posición correcta, abra la puerta del embrague y presione el botón "CERRAR" del control remoto. El motor funcionará, pero no accionará la puerta. Cierre la puerta manualmente y ajuste la palanca de límite para que entre en contacto con el interruptor de palanca y apague el motor en la posición deseada. Para ajustar la posición de parada de la puerta cuando está abierta, presione el botón "ABRIR", abra la puerta manualmente y ajuste la otra palanca de límite para que entre en contacto con el interruptor de palanca y apague el motor.

Cuando esté seguro de que las palancas están en la posición correcta, apriete los tornillos de las palancas para sujetarlas a la cremallera, cierre la puerta del embrague y, con el control remoto, compruebe que la puerta se abre y se cierra en las posiciones deseadas. Ajuste las palancas de límite si es necesario.

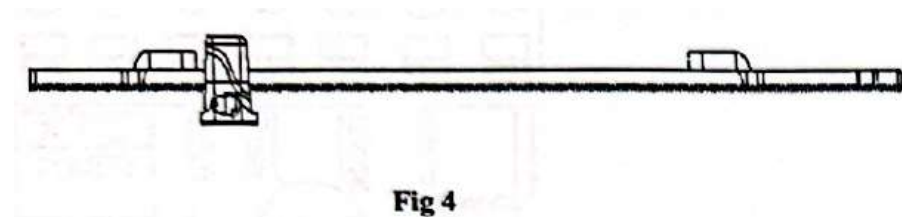


Fig 4

5.5 Función del embrague

Al abrir el embrague, puede empujar la puerta manualmente. Al cerrarlo, la puerta eléctrica se activa y desactiva. Al tocar el bisel limitador, se detiene automáticamente.

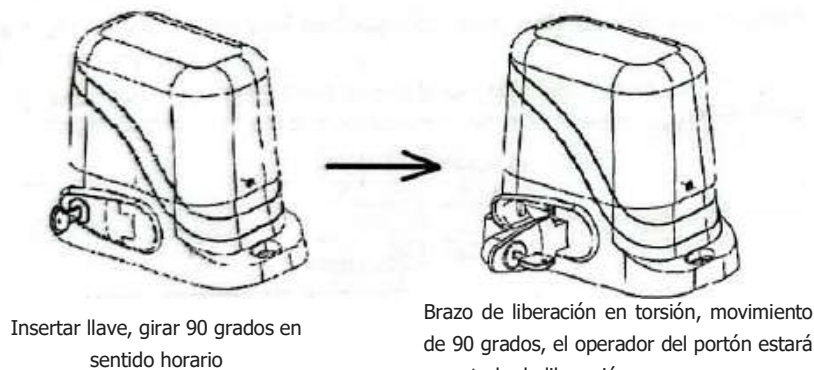


Fig. 5

6. Diagrama de instalación de los componentes eléctricos (Fig. 6)

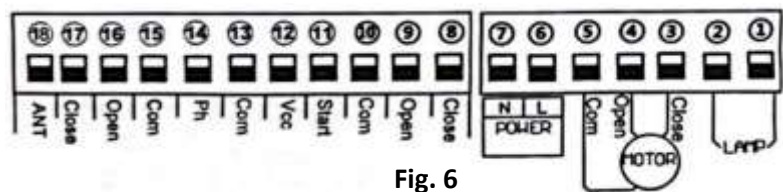


Fig. 6

6.1. Terminales 6 y 7 para la conexión a la red eléctrica de 110V.

6.2. Conexión al motor de la puerta corredera.

6.2.1. Instale el motor a la derecha de la puerta. (Ver Fig. 7)

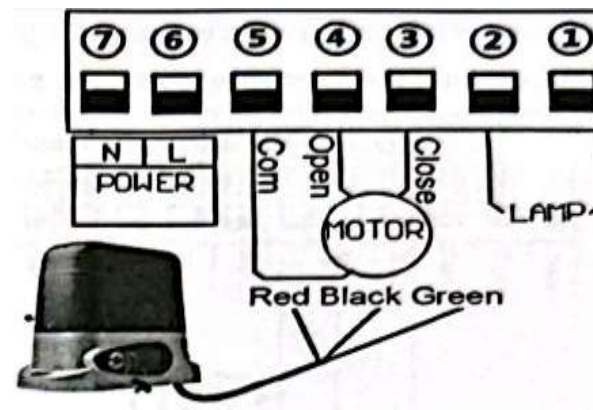


Fig. 7

Si el motor se instala a la derecha de la puerta, el diagrama de cableado es el siguiente:

- El terminal [3] conecta el cable verde del motor, y
- El terminal [4] conecta el cable negro del motor.
- El terminal [5] conecta el cable rojo del motor.

Nota: El motor se instala a la derecha de la puerta de fábrica.

6.2.2. Instale el motor a la izquierda de la puerta. (Ver Fig. 8)

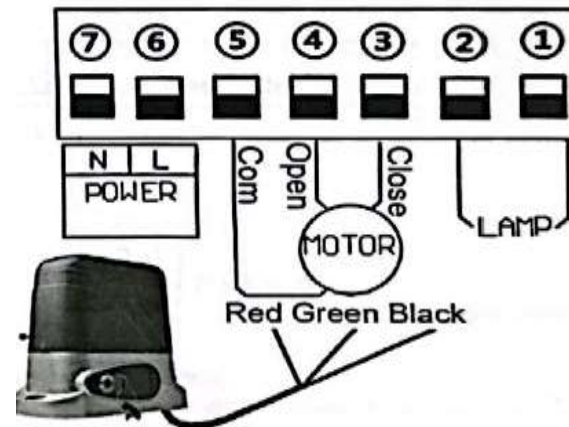


Fig. 8

Cuando el motor se instala a la izquierda de la puerta, el diagrama de cables del motor es el siguiente:

- El terminal [3] conecta el cable negro del motor.
- El terminal [4] conecta el cable verde del motor.
- El terminal [5] conecta el cable rojo del motor.

Nota: Al intercambiar los cables negro y verde, compruebe si el motor cierra y se detiene correctamente. Si no es así, ajuste "J1" hacia arriba o hacia abajo en la dirección opuesta.

Nota: "J1" incluye dos tapas de cortocircuito; debe ajustarlas simultáneamente para que funcione.

6.3 Conexión a la luz intermitente. (Ver Fig. 9)

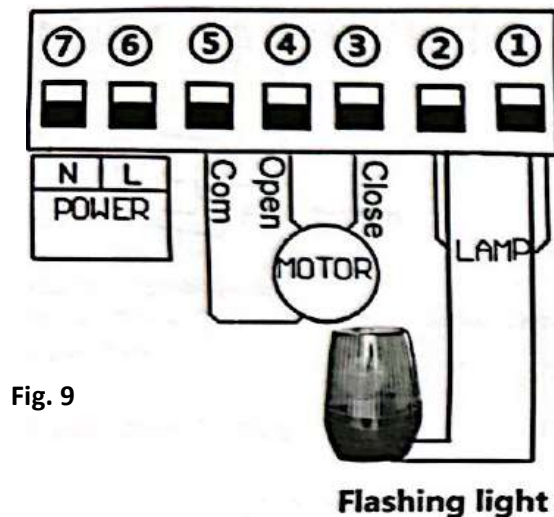


Fig. 9

Flashing light

Los terminales [1] y [2] son para la luz intermitente.

Salida de CA 110Vac. La luz intermitente se enciende al arrancar el motor y, tras 30 s de parada, se apaga.

6.4 Los terminales [8] y [9] son para el interruptor de límite externo.

6.5 Conexión al sensor infrarrojo. (Ver Fig. 10)

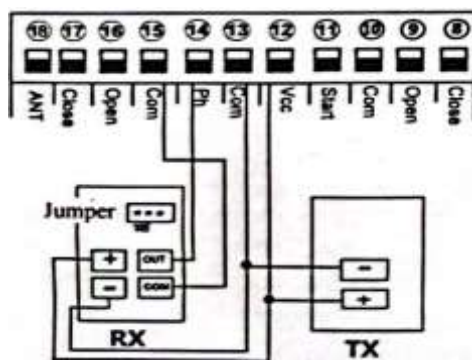


Fig. 10

- Conecte el terminal 15 al terminal "COM" de la fotocélula RX.
- Conecte el terminal 14 al terminal "OUT" de la fotocélula RX.
- Este terminal suministra alimentación al dispositivo externo.

Por lo tanto, conecte el terminal 12 al terminal "+" de la fotocélula RX y TX.

Conecte el terminal [13] al terminal "-" de la fotocélula RX y TX.

6.6 Conexión al terminal de inicio. (Ver Fig. 11)

Si no desea usar el control remoto para controlar la puerta, el terminal 11 sirve para conectar dispositivos externos, como pulsadores, teclados con cable, receptores, etc.

Controla la apertura, parada y cierre de la puerta.

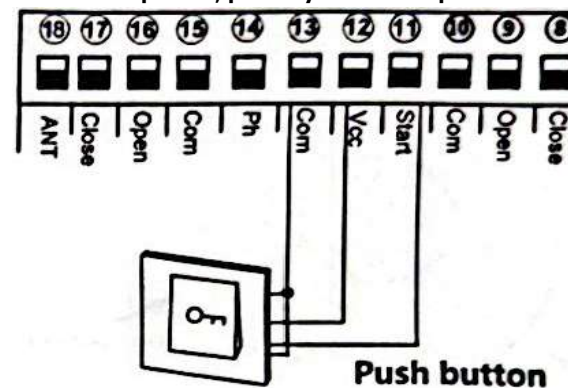


Fig. 11

Push button

Ejemplo de pulsador:

Los terminales 11 y 13 se conectan al pulsador. Los terminales [12] y [13] alimentan el pulsador.

6.7 Conexión al dispositivo de apertura. (Ver Fig. 12)

El terminal 16 es solo para dispositivos externos, como pulsadores, teclados con cable, receptores, etc.

Controla únicamente la apertura de la puerta.

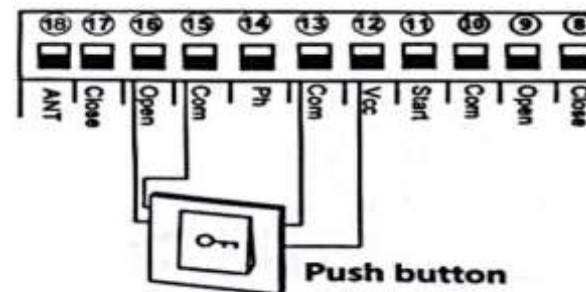


Fig. 12

Push button

Ejemplo de pulsador:

Los terminales [13] y [16] se conectan al pulsador. Los terminales [12] y [13] alimentan el pulsador.

6.8 Conexión al dispositivo de cierre. (Consulte la Fig. 13)

El terminal [17] es de solo cierre para dispositivos externos como pulsadores, teclados con cable, receptores, etc.

Solo controla el cierre de la puerta.

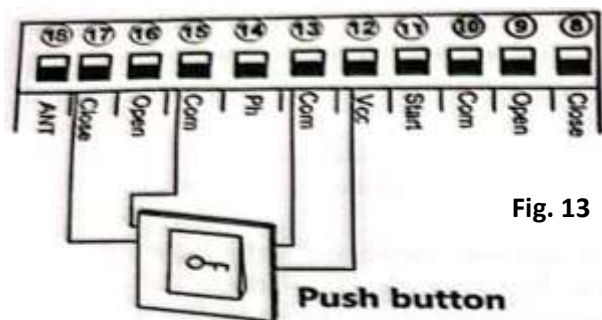


Fig. 13

Ejemplo de pulsador:

Los terminales 15 y 16 se conectan al pulsador. Los terminales 12 y 13 para suministrar energía al pulsador.

7. Ajuste de funciones

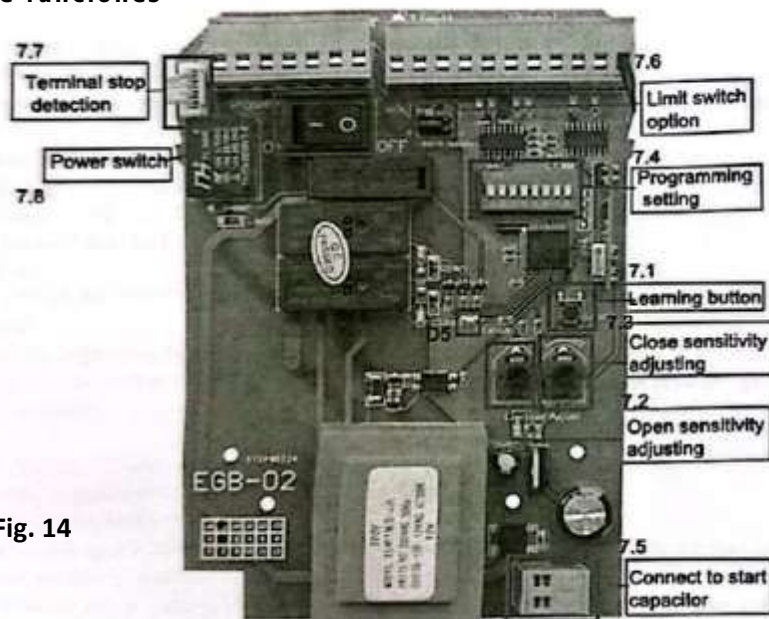


Fig. 14

Las siguientes funciones se refieren a la Fig. 14.

7.1 Aprendizaje del código del control remoto:

El primer botón del control remoto controla la apertura, parada y cierre de la puerta; el segundo botón se utiliza para el modo peatonal.

Aprendizaje del código: Presione el botón "LEARN" de la placa; el indicador LED se enciende. Presione el primer botón del control remoto; el indicador LED parpadea dos veces; el aprendizaje del código se ha realizado correctamente. Si no se reciben señales del control remoto en 2,6 s, el receptor abandonará automáticamente las funciones de aprendizaje.

Borrado del código: Mantenga presionado el botón durante 6 segundos; el indicador LED parpadea dos veces; se borrará todo el código memorizado en la placa de control.

7.2 Detección de bloqueo por apertura de puerta:

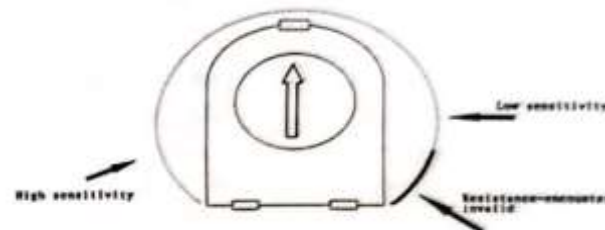


Fig. 15

Como se muestra en la imagen, puede girar el potenciómetro de "Sobrecarga de apertura" para ajustar la sensibilidad de bloqueo del motor.

A. Alta sensibilidad: cuando el motor gira, encuentra una pequeña resistencia, por lo que la placa de control envía una señal para detener el motor.

B. Baja sensibilidad: cuando el motor gira, encuentra una mayor resistencia, por lo que la placa de control envía una señal para detener el motor.

C. Como se muestra en la imagen: cuando el puntero gira a la parte negra, el panel de control desactiva el sistema.

7.3 Detección de bloqueo de cierre de la puerta:

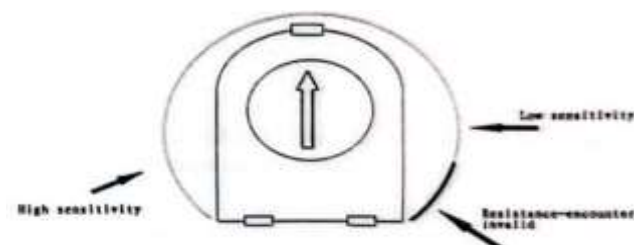


Fig. 16

Como se muestra en la imagen, puede girar el potenciómetro de "Ajuste de cierre" para ajustar la sensibilidad de cierre del motor.

A. Alta sensibilidad: cuando el motor gira, encuentra una pequeña resistencia y la placa de control envía una señal para detener el giro.

B. Baja sensibilidad: cuando el motor gira, encuentra una mayor resistencia y la placa de control envía una señal para detener el giro. C. Como se muestra en la imagen, cuando el puntero gira a la parte negra, el panel de control cierra el sistema.

7.4 Configuración de programación:

A. Dial-up 1: Modo límite opcional

- OFF: Modo NC (Configuración de fábrica)
- ON: Modo NO
- Ajuste de la dirección del interruptor de límite (J1):

Normal: Cortocircuitar simultáneamente los terminales n.º 1 y n.º 2 de J1 (Configuración de fábrica)
Si el sistema de motor se instala a la izquierda de la puerta, ajuste J1 y cortocircuite simultáneamente los terminales n.º 2 y n.º 3.

B. Dial-up 2: Modo infrarrojo

OFF: Modo NC (Configuración de fábrica)

ON: Modo NO

Si la puerta encuentra obstáculos durante el cierre, se detendrá y abrirá automáticamente. Una vez que la puerta se abra completamente, se cerrará automáticamente si el obstáculo desaparece en 2 segundos; de lo contrario, no se cerrará automáticamente hasta que desaparezca el obstáculo.

C. Dial-up 3 y 4: Ajuste del tiempo de cierre automático

La función de cierre automático se activa después de que la puerta se abra completamente y se detenga por el interruptor de límite. • Dial-up 3 y 4, OFF-OFF: Función de cierre automático desactivada (configuración de fábrica)

- Dial-up 3 y 4, ON-OFF: 10 s
- Dial-up 3 y 4, ON-ON: 30 s
- Dial-up 3 y 4, OFF-ON: 60 s

D. Dial-up 5 y 6: Ajuste del tiempo de cierre automático con el modo peatonal activado

Cuando el control remoto activa el modo peatonal (botón 2 o 4), la puerta se detendrá tras 6 s de apertura. Si la función de cierre automático está activada, la puerta se cerrará automáticamente tras 6 s de apertura. Ajuste del tiempo de cierre automático:

- Dial-up 5 y 6, OFF-OFF: Función de cierre automático desactivada (configuración de fábrica)
- Dial-up 5 y 6, ON-OFF: 5 s
- Dial-up 5 y 6, ON-ON: 10 s
- Dial-up 5 y 6, OFF-ON: 30 s

Nota:

1. Cuando el motor esté en marcha, se detendrá inmediatamente si se activa el modo peatonal.
2. Tras activar el modo peatonal para abrir la puerta durante 6 s, independientemente de si entra en la cuenta atrás para cerrar la puerta o si se activa de nuevo, la puerta se cerrará inmediatamente.

E. Dial-up 7: Configuración del modo condominio

OFF: Modo condominio desactivado (configuración de fábrica)

ON: Modo condominio activado

Cuando la puerta se esté abriendo, el control remoto y la interfaz de inicio no funcionarán hasta que se abra la puerta. Cuando la puerta se esté cerrando, active el control remoto y la interfaz de inicio. La puerta se detendrá y se abrirá automáticamente hasta alcanzar el límite de apertura (el control remoto y la interfaz de inicio no son válidos cuando la puerta se está abriendo).

7.5 Condensadores de arranque del motor:

Los condensadores se conectan a la placa de control antes de usar el motor. Por favor, confirme que la interfaz de los condensadores sea segura. Consulte la Fig. 14.

7.6 Opciones del interruptor de límite (J1):

El interruptor de límite se utiliza para cambiar la interfaz de detección de parada del terminal, la dirección de apertura y cierre de la puerta.

7.7 Interfaz de detección de parada de terminal:

Terminal para interruptor de límite, como límite de resorte o límite magnético.

7.8 Interruptor de encendido:

Activa/desactiva la parada de alimentación al realizar ajustes en el panel de control.

8. Solución de problemas

Problema	Causas posibles	Método de reparación
La puerta no funciona	1. Verifique el estado del embrague, estado de accionamiento eléctrico o no. 2. No hay indicación de energía, o disparo de energía 3. El fusible está dañado 4. Falla o invalidez del control remoto 5. Cable de alimentación dañado 6. Problema con el control remoto o motor	• Recuperación • Restaurar la energía • Cambiar el fusible • Detección o reemplazo • Detección y reparación • Detección y reparación
Distancia de funcionamiento del control remoto reducida	1. Batería con poca carga o dañada 2. Interferencia de equipos que usan la misma frecuencia 3. El receptor del control remoto está dañado	• Reemplazar batería • Esperar y eliminar interferencia • Reemplazar la tarjeta de control
La puerta no se detiene en la posición inicial o final	1. El interruptor de tope terminal está dañado o bloqueado 2. El interruptor de límite del motor o la detección de límite de la tarjeta PCB están desconectados 3. El límite de apertura y cierre está en una posición incorrecta	• Reemplazar el interruptor de tope o eliminar la obstrucción • Insertar y fijar • Ajustar el interruptor de límite (K1)
Se presiona la tecla de abrir o cerrar del motor, pero no funciona	1. La sensibilidad de bloqueo es demasiado alta (configurada muy grande) 2. La puerta se ha salido del riel y se ha desacoplado del engranaje con la cremallera	• Reducir la sensibilidad de bloqueo, verificar que el engranaje y la cremallera funcionen normalmente • Mantenimiento y reemplazo

9. Notas importantes

1. Para garantizar la seguridad, no abra ni cierre la puerta si hay alguien u obstáculos entre la puerta.
2. La fuente de alimentación del panel de control debe estar equipada con un interruptor independiente con un fusible de 10 A.
3. Hay corriente eléctrica en la caja de control. Corte la alimentación antes de abrir la tapa.
4. Módulo de engranaje del motor M = 4, número de dientes = 16; utilice las cremalleras correspondientes.
5. La puerta debe estar lo más recta posible. Una vez fijadas las cremalleras, asegúrese de que la puerta esté en una posición correcta con el engranaje del motor.
6. Las cremalleras y el engranaje deben estar bien separados para que el deslizamiento sea estable.
7. Tras confirmar la dirección de movimiento de la puerta, compruebe que el bloque de límite esté bien fijado para evitar que el motor se des controle debido a una avería.