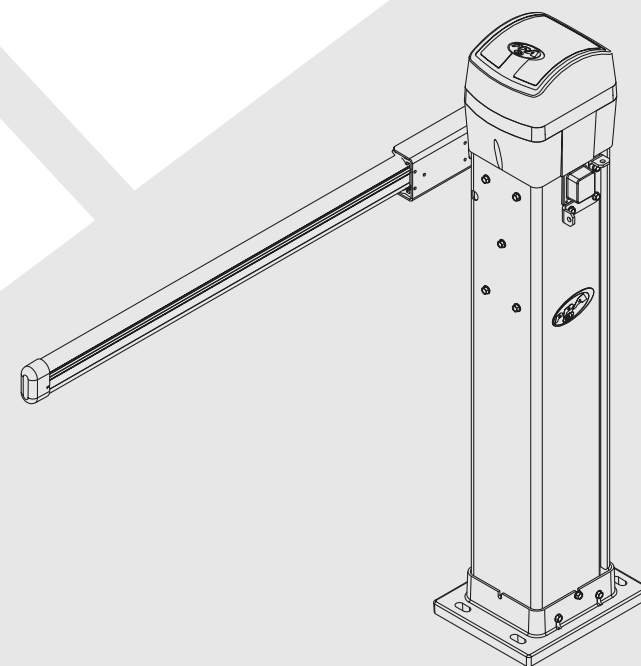




Manual Técnico

BARRERA KD2



Todas las imágenes de este manual son solo para fines ilustrativos.



Fabricado por: **Motoppar Indústria e Comércio de Automatizadores Ltda**
Av. Dr. Labieno da Costa Machado, 3526 - Distrito Industrial - Garça - SP - CEP 17406-200 - Brasil
CNPJ: 52.605.821/0001-55

www.ppa.com.br | +55 14 3407-1000

P34191 - 05/2024
Rev. 0



ATENCIÓN:

No utilice el equipo sin antes leer el manual de instrucciones.

ÍNDICE

UBICACIÓN DE LA INSTALACIÓN	3
CARACTERÍSTICAS GENERALES	4
ESPECIFICACIONES TÉCNICAS	5
DIMENSIONES DEL EQUIPO	5
CONSTRUCCIÓN DE LA BASE PARA FIJACIÓN DE LA CARCASA.....	6
INSTALACIÓN DE LA BARRERA	7
FUNCIONAMIENTO	11
CENTRAL DE MANDO AGILITY LEGERO BARRERA	12
CENTRAL DE MANDO TRIFLEX FULL RANGE	12
CENTRAL DE MANDO TRIFLEX CONNECT 24V.....	12
SISTEMA DE ENCODER (REED DIGITAL)	13

UBICACIÓN DE LA INSTALACIÓN

Se debe analizar previamente el lugar donde se instalará la barrera verificando toda la infraestructura del lugar, las condiciones del piso, la red eléctrica, el ancho del vano de paso, la altura del techo (si lo hubiera), el flujo de vehículos y la necesidad de utilizar accesorios opcionales. Una vez hecho esto, se debe elegir el equipo que mejor se ajuste a las necesidades del lugar.

✍ **NOTA:** en lugares con pie derecho bajo, generalmente se recomienda el uso de barreras articuladas. En este caso, se debe consultar a la fábrica para que proporcione la barrera con el tamaño adecuado para su instalación en el lugar específico.

⚠ IMPORTANTE

Se debe verificar si hay algún obstáculo que pueda impedir la total apertura y cierre de la barrera. En este caso, la instalación del equipo se verá perjudicada y será necesario realizar reparaciones en la infraestructura del sitio. Elija cuidadosamente el modelo de barrera según sus características técnicas y del lugar donde se instalará. Tenga en cuenta la necesidad de accesorios opcionales. Calcule el flujo de vehículos en el lugar.

✍ **NOTA:** Si el piso no cumple con las especificaciones anteriores, se debe prever una base de hormigón para la fijación de la carcasa, prestando atención a las dimensiones de la base de la carcasa. En general, la base de hormigón debe estar a 100 mm del nivel del suelo.

Preparación del lugar:

- 1. Pase por el piso o base de hormigón una tubería de 3/4" desde el centro de la base hasta la caja de disyuntores instalada en el lugar, desde donde saldrá la alimentación eléctrica del equipo.
- 2. Pase los cables de alimentación y de los pulsadores a través de esa tubería hasta el lugar desde donde será operado el equipo. Consulte la siguiente tabla para la elección del cable, según la norma NBR 5410.

Alimentación del automatismo	Tipo y calibre del cable
110V	1 cable PP de 3 x 2,5 mm
220V	1 cable PP de 3 x 2,5 mm

✍ **NOTA:** si se utilizan accesorios, provea tuberías y cables según sea necesario. Provea una varilla de puesta a tierra que se fijará cerca del cuerpo de la barrera.

CARACTERÍSTICAS GENERALES

- Carcasa universal que permite la instalación del brazo en el lado derecho o izquierdo de la barrera.
- Sistema de ocultación para desbloqueo manual.
- Tope mecánico con ajuste de altura.
- Accionamiento del sistema a través de motorreductor.
- Carcasa de acero galvanizado con tratamiento anticorrosión y pintura electrostática que garantizan una gran resistencia frente a la acción del tiempo.
- Sistema de final de carrera digital (encoder).
- Freno electrónico.
- Permite la instalación de diversos accesorios (lazo inductivo, semáforo, fotocélula, pulsador, etc.).

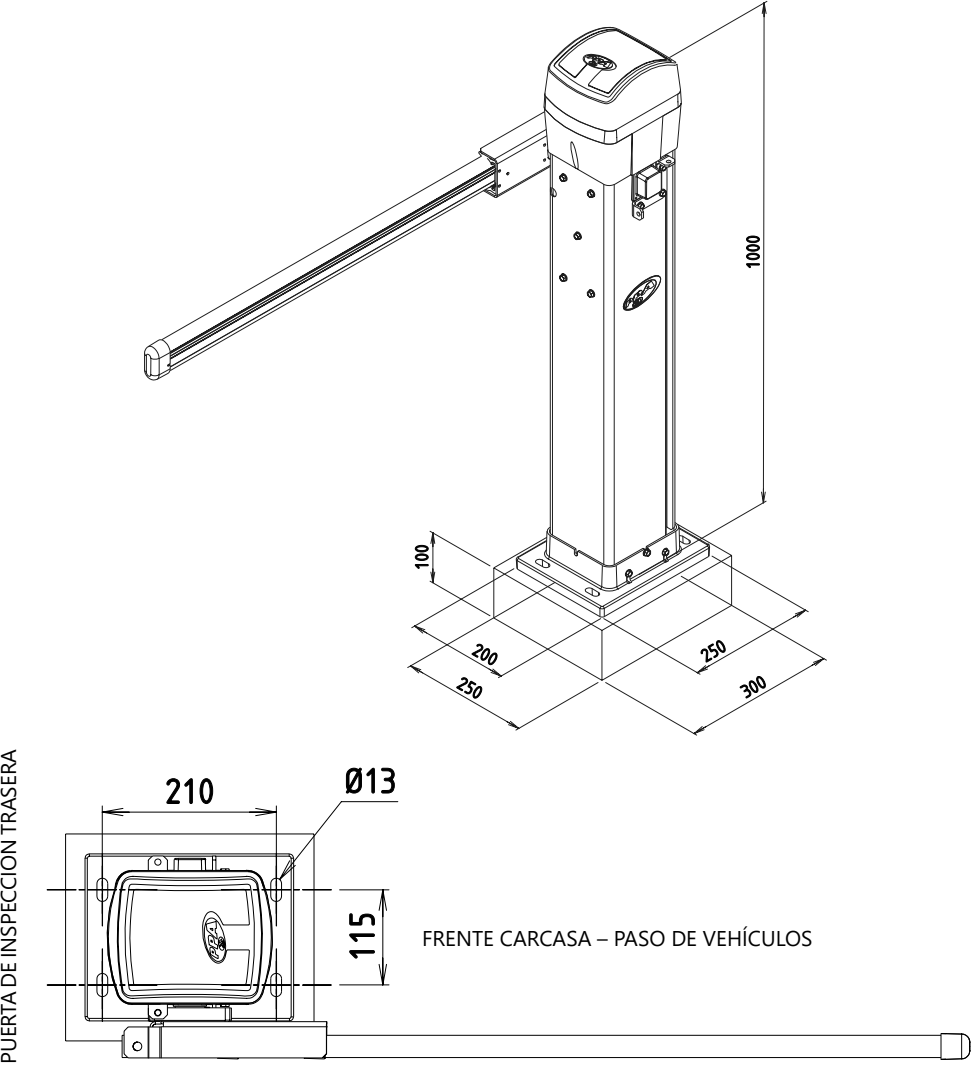
✍ **NOTA:** este producto requiere que la instalación sea realizada por un profesional autorizado y calificado por PPA.

ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

Barrera KD2 (lineal de aluminio)

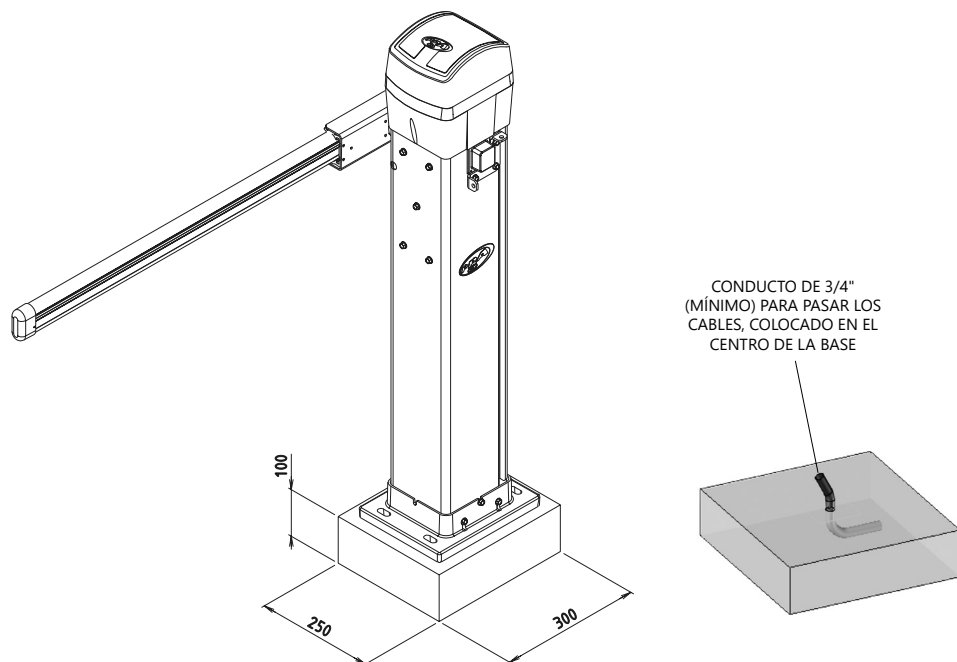
Modelo	Longitud de la Barrera	Ciclos/hora	Tiempo de apertura (Ajustable)	Tiempo de cierre (Ajustable)	Potencia del motor	Tensión
LEGERO	de 1 a 3 m	120	de 3 a 4 s	de 3 a 4 s	450 vatios	127 o 220 V
JETFLEX	de 1 a 3 m	120	de 3 a 4 s	de 3 a 4 s	320 vatios	bivolt
BRUSHLESS 24V	de 1 a 3 m	150	de 3 a 4 s	de 3 a 4 s	45 vatios	bivolt

DIMENSIONES DEL EQUIPO



CONSTRUCCIÓN DE LA BASE PARA LA FIJACIÓN DE LA CARCASA

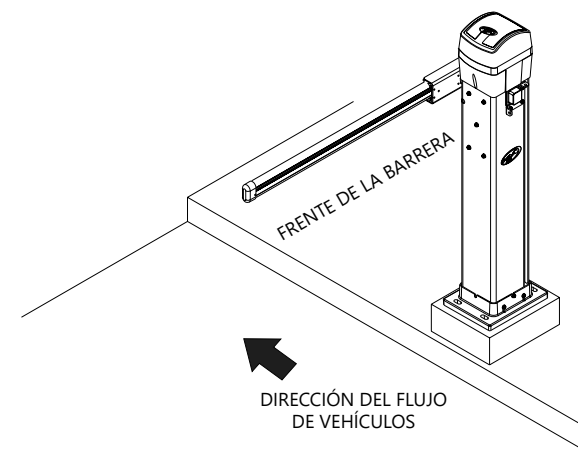
Construya una base de hormigón, de modo que la orientación resaltada (por ejemplo, como se muestra en la imagen a continuación) se ubique hacia el bordillo de la acera (calle, paso de vehículos), siguiendo las dimensiones sugeridas.



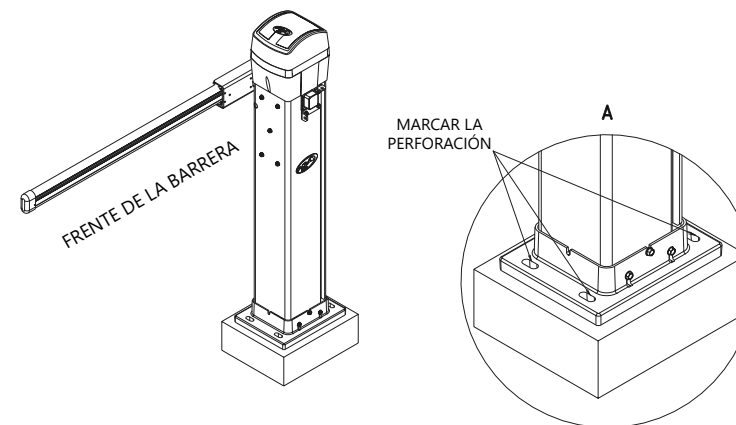
Nota: medidas en mm. Es muy importante que la base esté **NIVELADA**; esto permitirá mejor funcionamiento/rendimiento del producto.

INSTALACIÓN DE LA BARRERA

1. Al fijar la barrera, tenga en cuenta que la puerta de inspección de la carcasa debe estar orientada hacia el lado opuesto de la calle o del lugar de paso de vehículos.



2. Posicione/alinee la carcasa sobre la base y marque los agujeros.

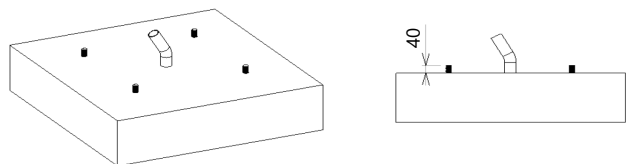


3. Retire la carcasa de la base de hormigón y haga la perforación en los lugares previamente marcados.

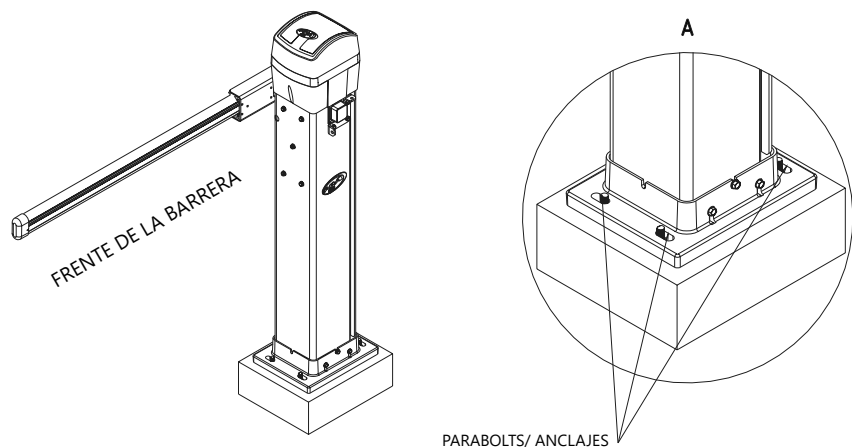
Nota: haga 04 agujeros con una broca de Ø10 mm y al menos con 80mm de profundidad.

4. Inserte los parabolts en los orificios de la base, como se muestra a continuación.

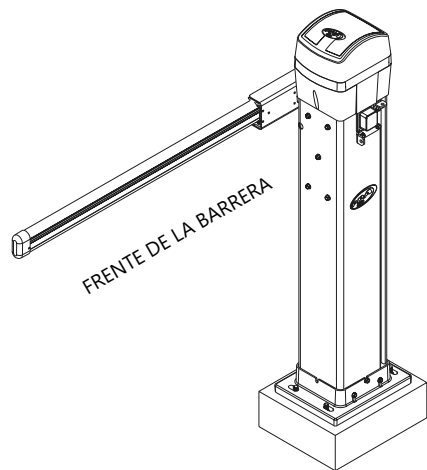
Nota: los parabolts no deben insertarse completamente, deben estar aproximadamente 30 / 35 mm por encima de la base.



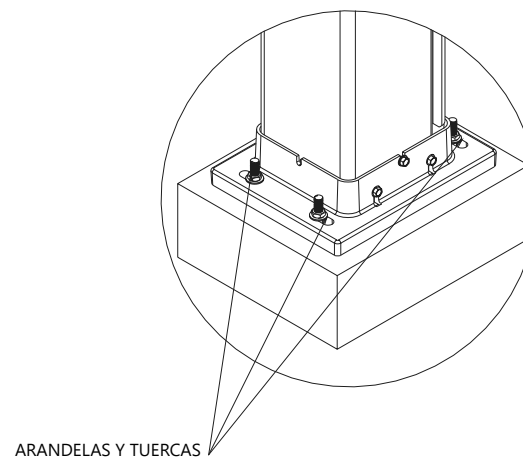
5. Coloque la carcasa sobre la base encajando los orificios de la carcasa en los parabolts.



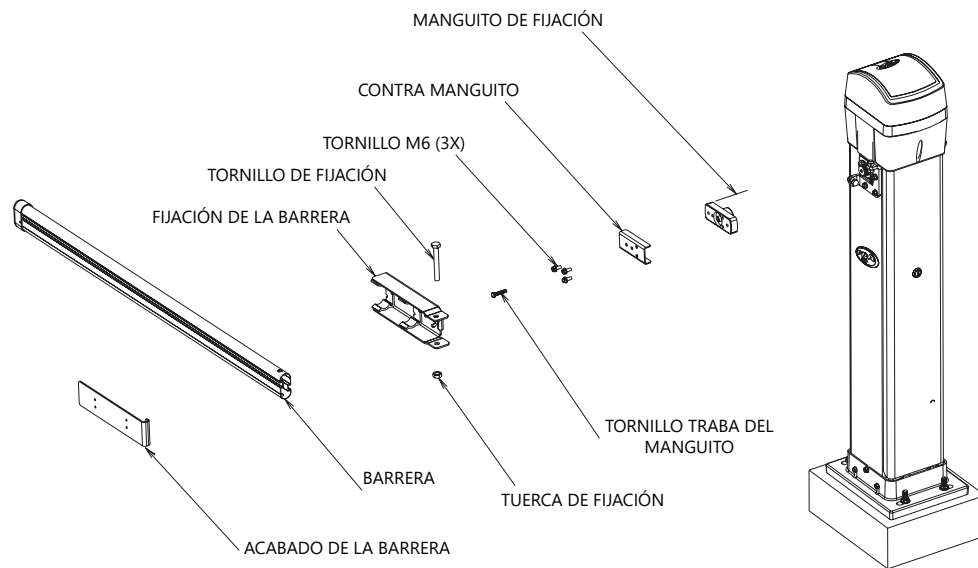
6. Verifique nuevamente la alineación de la carcasa antes de apretar los parabolts (tuerca). Si es necesario, muévelo en forma circular de acuerdo con lo deseado.



7. Insertar las arandelas y las tuercas para la fijación definitiva de la carcasa.



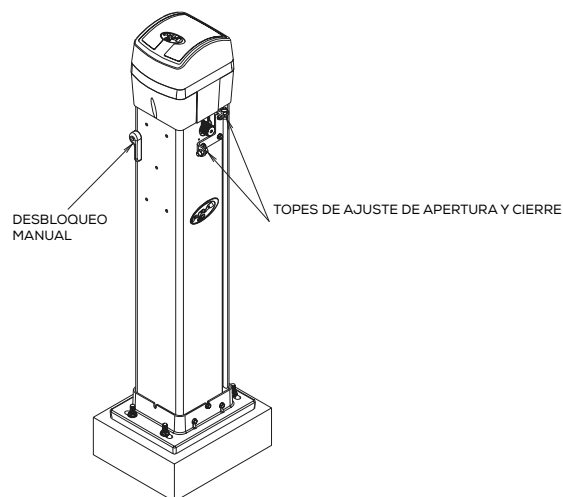
8. Inserte la barrera/brazo en el lugar del conjunto de fijación, alineando los orificios de montaje.



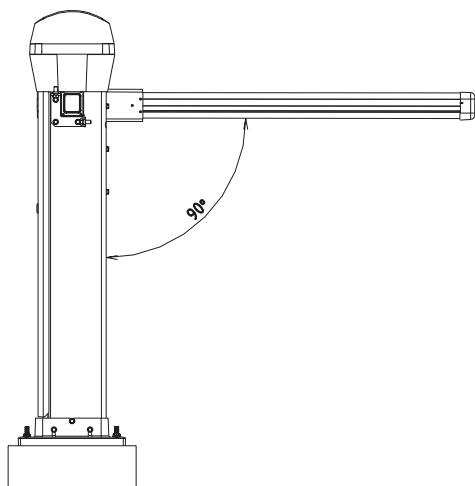
9. Alimente/energice la barrera según el voltaje del producto adquirido (127 V o 220 V).

NOTA: utilice cables de 2,50 mm². Utilice un disyuntor independiente, según la potencia del motor adquirido, es decir, un disyuntor donde solo se conectará la barrera.

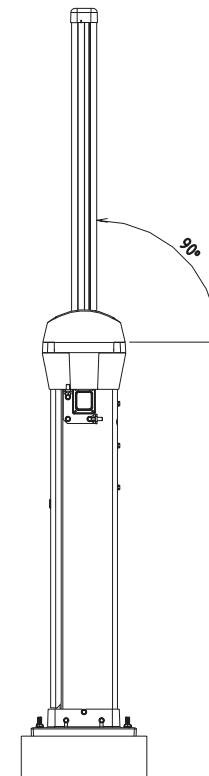
10. Compruebe/defina la alineación de la barrera (apertura y cierre). Utilice para esta situación los topes mecánicos, moviéndolos, según sea necesario.



11. La barrera estará en buen estado de funcionamiento al cerrarse cuando la barrera/brazo se encuentre en las condiciones que se muestran en la imagen a continuación.



12. La barrera estará en buen estado de funcionamiento en la apertura cuando la barrera/brazo se encuentre en las condiciones que se muestran en la imagen a continuación



FUNCIONAMIENTO

La operación de la barrera es realizada por una central de mando micro controlada, activada mediante control remoto o cualquier otro dispositivo que proporcione un contacto NA (Normalmente Abierto).

CENTRAL DE MANDO AGILITY LEGERO BARRERA

La central de mando cuenta con módulo 433,92 MHz y entradas para fotocélula y pulsador, así como también de memorización automática del recorrido y permite la configuración vía PROG. Para obtener más información, consulte el manual de la central de mando Agility Legero.

CENTRAL DE MANDO TRIFLEX FULL RANGE

La Central Triflex Full Range permite configurar todos sus parámetros a través del programador PROG en tres idiomas (portugués, inglés y español). Puede funcionar en todos los modelos de automatismos de PPA con motores de inducción trifásicos. La central También es compatible con Transmisores de Safe Code con protocolo propio de PPA. Para obtener más información, consulte el manual de la central de mando Triflex Full Range.

CENTRAL DE MANDO TRIFLEX CONNECT 24 V

La Central Triflex Connect 24 V opera con un procesador de 32 bits con características enfocadas al control del motor. El procesador utilizado es capaz de gestionar todo el conjunto del automatismo como, por ejemplo, el motor, el encoder e incluso recibir el código de un transmisor de radiofrecuencia (RF). Para obtener más información, consulte el manual de la central de mando Triflex Connect 24V.

SISTEMA DE ENCODER (REED DIGITAL)

La posición de la barrera es monitoreada por un Encoder, también llamado de Sistema Transductor de Posicionamiento Angular en Señal Digital, y que se usa para controlar y monitorear con precisión el movimiento del motorreductor.

Existe la posibilidad de registrar en la memoria determinadas posiciones de la barrera y luego permitir a la central de automatización controle la apertura y cierre. Esto se realiza a través de sensores que informan la dirección de desplazamiento y la posición de la barrera durante el funcionamiento. Por lo tanto, es un dispositivo responsable de la lectura, memorización y precisión del recorrido de una barrera.