D5-EVO SMART
MANUAL DE INSTALACIÓN

D5 EVO SMART

Centurion Systems (Pty) Ltd
www.centsys.com

CENTURION

Perfil de la empresa

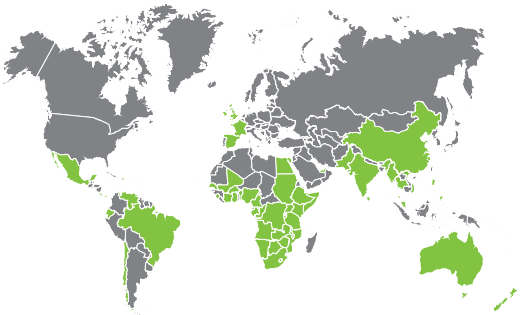
1986 | 1990 | 1995 | 1999 | Hoy

Equipo de desarrollo interno (D + I)

Fabricantes con la norma de certificación internacional de calidad ISO 9001:2015

100% productos aprobados

Post-venta y apoyo técnico en diferentes idiomas



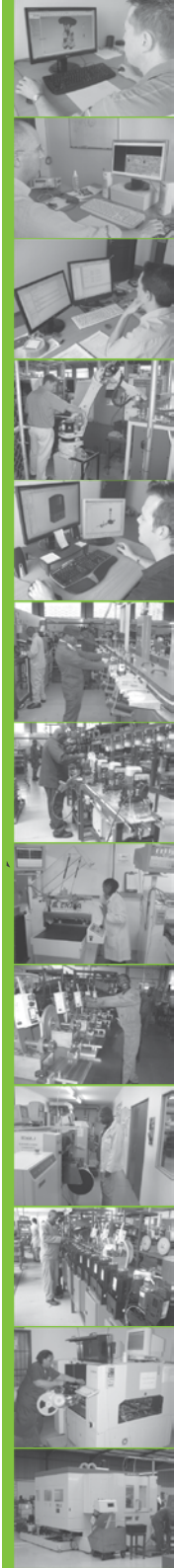
Ventas y apoyo técnico en África, Europa, Asia, América, Australia y el Pacífico

Horarios de Funcionamiento del Soporte Técnico

Lunes a Viernes:
09h00 a 19h00 (CST)

Sábado:
09h00 a 14h00 (CST)

Centurion Systems (Pty) Ltd se reserva el derecho de realizar cambios en el producto descrito en este manual sin previo aviso y sin obligación de notificar a ninguna persona noticias revisiones o cambios. Además, **Centurion Systems (Pty) Ltd** no ofrece ninguna representación ni garantía con respecto a este manual. Ninguna parte de este documento puede ser copiada, almacenada en un sistema de recuperación, transmitida en cualquier forma o por cualquier medio electrónico, mecánico, óptico o fotográfico, sin el consentimiento previo por escrito de **Centurion Systems (Pty) Ltd.**



CONTENIDO

1.	**INTRODUCCIÓN**	**Página 5**
1.1.	**Información importante de seguridad**	**Página 6**
1.2.	**Desechar las baterías de forma segura**	**Página 7**
1.3.	**Protección contra relámpagos**	**Página 8**
1.4.	**Protección antirrobo**	**Página 8**
2.	**ESPECIFICACIONES**	**Página 9**
2.1.	**Dimensiones Físicas**	**Página 9**
2.2.	**Especificaciones Técnicas**	**Página 9**
3.	**IDENTIFICACIÓN DEL PRODUCTO**	**Página 11**
4.	**HERRAMIENTAS Y EQUIPO NECESARIO**	**Página 12**
5.	**PREPARACIÓN PARA UNA NUEVA INSTALACIÓN**	**Página 13**
5.1.	**Consideraciones generales para la instalación**	**Página 13**
5.2.	**Topes finales**	**Página 14**
5.3.	**Rodillos guía y soportes anti-elevación**	**Página 14**
5.4.	**Fuerzas de arranque y puesta en marcha**	**Página 15**
5.5.	**Requisitos de conexión**	**Página 16**
6.	**LUBRICACIÓN**	**Página 17**
7.	**INSTALACIÓN DEL MOTOR**	**Página 18**
7.1.	**Instalaciones nuevas**	**Página 18**
7.1.1.	Localizar un punto de referencia inicial	Página 18
7.1.2.	Distancias mínimas	Página 19
7.1.3.	Localizar la posición del motor	Página 20
7.1.4.	Montaje de la base de cimentación	Página 24
7.2.	**Instalación del equipo (instalaciones existentes)**	**Página 26**
7.3.	**Longitud de conductos y cables**	**Página 26**
7.4.	**Preparar la instalación del D5-EVO SMART**	**Página 27**
7.4.1.	Retirar el cargador	Página 27
7.4.2.	Retirar la bandeja inferior de la batería	Página 28
7.4.3.	Retirar el controlador	Página 29
7.5.	**Montaje del motor**	**Página 30**
7.6.	**Instalación de los cables**	**Página 32**
7.7.	**Anulación manual**	**Página 34**
7.8.	**Ajuste de la altura**	**Página 35**

7.9. Montaje de la cremallera **Página 36**
7.9.1. Montaje de los distintos tipos de cremallera Página 38
7.9.2. Finalizar el ajuste de altura Página 41

7.10. Montaje del D5-EVO SMART **Página 43**
7.10.1. Sensor de anulación Página 43
7.10.2. Instalación de los cables del sensor de anulación Página 43
7.10.3. Posicionamiento de la bandeja inferior de la batería y del cargador Página 44
7.10.4. Posicionamiento del controlador Página 45
7.10.5. Volver a conectar los cables al controlador y al cargador Página 46

8. FINALIZACIÓN DE LA INSTALACIÓN **Página 47**

8.1. Montaje de la batería **Página 47**

8.2. Instalación y almacenamiento de accesorios **Página 49**

8.3. Conexión del controlador en configuración por defecto **Página 49**
8.3.1. Conexión de sensores infrarrojos de cierre (sensores infrarrojos i5) Página 49
8.3.2. Conexión de sensores infrarrojos de cierre (sensores infrarrojos Photones) Página 50
8.3.3. Conexión de sensores de Seguridad SMART inalámbrico Photon Página 50
8.3.4. Conexión del receptor de radio externo y del detector de bucle Página 51
8.4.5. Conexión de Paneles Solare Página 51
8.3.6. Conexión G-ULTRA con **D5-EVO SMART** Página 52
8.3.7. Instalación cable a tierra Página 53
8.3.8. Conexión de la sirena de 12V al **D5-EVO SMART** Página 53
8.3.9. Sincronización de dos motores **D5-EVO SMART** Página 54

8.4. Puesta en marcha el sistema **Página 55**
8.4.1. Aplicación Remota MyCentsys Página 55

8.5. Aplicar la calcomanía de advertencia **Página 56**

9. MANTENIMIENTO GENERAL **Página 57**

9.1. Mantenimiento de la puerta **Página 57**

9.2. Mantenimiento del D5-EVO SMART **Página 58**

10. PRODUCTOS AUXILIARES **Página 59**

11. ENTREGA DE LA INSTALACIÓN **Página 60**

12. INFORMACIÓN DE LA GARANTÍA **Página 61**

Iconos utilizados en este manual

Este icono indica consejos y otra información que podría ser útil durante la instalación.

Este icono indica variaciones y otros aspectos que deben considerarse durante la instalación.

¡Este icono indica advertencia, precaución o atención! Tome nota especial de los aspectos críticos que DEBEN cumplirse para evitar lesiones.

1. INTRODUCCIÓN

El **D5-EVO SMART** es un motor para uso doméstico que ha sido diseñado para abrir y cerrar portones corredizos de hasta 500kg de peso. Un engranaje fabricado a medida y moldeado a partir de robustos polímeros de ingeniería, junto con un potente motor de 12V CC, proporciona una automatización rápida y fiable para las entradas a las viviendas.

El sistema funciona con una batería de 12V, que se encuentra en el interior del motor, y utiliza un cargador de conmutación, para mantener la batería totalmente cargada. La batería proporciona una protección esencial en caso de corte del suministro eléctrico.

Se seleccionó un sensor de efecto Hall, sin contacto para garantizar la fiabilidad y la precisión posicional. El sensor de efecto Hall es muy resistente al polvo, el aceite, la suciedad, y la presencia de insectos, lo que garantiza que el **D5-EVO SMART** abrirá y cerrará las puertas de forma fiable y precisa.

Las características avanzadas del controlador D5-EVO SMART incluyen:

- Interfaz gráfica e interactiva de usuario, a través de la aplicación MyCentsys Pro para teléfonos móviles.
- Configuración automatizada de los límites de la puerta.
- Velocidad del motor ajustable de forma independiente en las direcciones de apertura y cierre.
- Detección de colisión a prueba de averías y marcha atrás automática (sensibilidad ajustable).
- Arranque/detención suave y ajustable (rampa ascendente/descendente).
- Múltiples modos de funcionamiento.
- Cierre automático ajustable y seleccionable.
- Apertura peatonal (parcial).
- Modo de cierre positivo.
- Entradas de seguridad independientes para los sensores de apertura y cierre.
- Protección avanzada contra relámpagos y sobretensiones.
- Receptor de radio con salto de código NOVA, con capacidad total para asignar canales (limitado a 1500 controles remotos[1]).

1. Se pueden utilizar varios botones por control remoto.

1.1. Información de seguridad importante

¡ATENCIÓN!

Para garantizar la seguridad de las personas, es importante que lea todas las siguientes instrucciones:

La instalación incorrecta o el uso incorrecto del producto pueden causar graves daños a las personas.

El instalador, ya sea profesional o no, es la última persona en el sitio que puede garantizar que el motor esté instalado de manera segura y que todo el sistema pueda funcionar correctamente.

Advertencias para el instalador:

LEA CUIDADOSAMENTE Y SIGA TODAS LAS INSTRUCCIONES ANTES DE INSTALAR EL MOTOR

- Todos los trabajos de instalación, reparación y servicio de este producto deben ser realizados por una persona debidamente calificada.
- Este motor no está diseñado para ser utilizado por personas (incluyen niños) con capacidades físicas, sensoriales, mentales, falta de experiencia y conocimiento, a menos que reciban supervisión o instrucciones sobre el uso de este motor y que responsa por su seguridad.
- No active su cochera a menos que esté a la vista y pueda determinar que su área de movimiento esté libre de personas, mascotas u otras obstrucciones.
- NADIE PUEDE CRUZAR EL CAMINO DE UN PUERTA EN MOVIMIENTO mantenga siempre a las personas y/o objetos alejados de la puerta en movimiento.
- NUNCA DEJE A LOS NIÑOS JUGAR CON LOS CONTROLES REMOTOS DE LA PUERTA.
- Asegure que todos los controles de apertura no tengan fácil acceso para evitar el uso no autorizado de la puerta.
- No modifique de ninguna manera los componentes del sistema de automatización.
- No instale el equipo en un espacio que tenga; La presencia de gases o humos inflamables, es un grave peligro para su seguridad.
- Antes de intentar cualquier trabajo en el sistema, apague la alimentación eléctrica del motor y desconecte las baterías.
- La fuente de alimentación de la red del sistema debe estar equipados con un interruptor en todos los polos con una distancia de apertura de contacto de 3mm o mayor; Se recomienda el uso de un interruptor hidráulico de 5A con corte de circuito de todos los polos.
- Asegúrese de que el interruptor de circuito de fuga a tierra con un umbral de 30m se conecte en la instalación.
- Nunca provoque un cortocircuito en la batería y no intente cargar las baterías con otras fuentes de alimentación que no se suministren con el producto, o sean fabricados por Centurion Systems (Pty) Ltd.
- Asegúrese de que el sistema de tierra esté correctamente construido y que todas las partes metálicas del sistema estén adecuadamente conectadas a tierra.

- Deben instalarse dispositivos de seguridad para proteger riesgos de movimiento mecánico contra el aplastamiento, arrastre y cizallamiento.
- Siempre coloque las señales de advertencia visiblemente dentro y fuera de la puerta.
- El instalador debe explicar y demostrar el funcionamiento manual de la puerta en caso de emergencia y debe entregar la guía del usuario y advertencias al usuario final.
- El instalador debe explicar estas instrucciones de seguridad a todas las personas autorizadas para usar la puerta, y asegurarse de que entiendan los riesgos asociados con las puertas automáticas.
- No deje materiales de empaque, (plástico, poliestireno, etc.), al alcance de los niños, ya que dichos materiales son fuentes potenciales de peligro.
- Elimine todos los productos de desecho como materiales de empaque, baterías gastadas, etc., de acuerdo con las regulaciones locales.
- Verifique siempre el sistema de detección de obstrucciones y los dispositivos de seguridad para verificar que funcionen correctamente.
- Ni Centurion Systems (Pty) Ltd, ni sus subsidiarias, aceptan ninguna responsabilidad causada por el uso indebido del producto o por un uso diferente al que se diseñó el sistema automatizado.
- Este producto fue diseñado y construido estrictamente para el uso indicado en esta documentación; Cualquier otro uso, no expresamente indicado aquí, podría comprometer la vida, funcionamiento del motor y/o ser una fuente de peligro.
- Lo que no esté expresamente especificado en estas instrucciones no está permitido.

1.2. Disposición Segura de Baterías

¡ATENCIÓN!

- **No incinerar**
- **No cortocircuitar los terminales de la batería**
- **No cargar en un recipiente hermético**
- **No abrir**
- **Recargar después de usar**
- **Enjuagar con agua de inmediato si hay contacto con electrolito (ácido)**

1.3. Protección Pararrayos

El controlador electrónico utiliza una protección contra sobretensiones. Esto, no garantiza que la unidad no se dañe en caso de un rayo o una sobrecarga de energía, pero reduce en gran medida la probabilidad de que esto ocurra. El retorno a tierra para la protección contra sobretensiones se proporciona a través de la toma de tierra de la fuente de alimentación ubicada al lado del motor.

Para garantizar que la protección sobretensiones sea efectiva, es esencial que la unidad esté correctamente conectada a tierra.

1.4. Protección Antirrobo

Si bien se ha tenido cuidado en el diseño del **D5-EVO SMART** para evitar la extracción no autorizada (robo) de la unidad, también está disponible una jaula de acero antirrobo opcional para una mayor tranquilidad.

Si se requiere de una jaula antirrobo, asegúrese de dejar suficiente espacio libre entre los pilares, etc. (Sección 7.1.2. - "Espacio libre mínimo").

2. ESPECIFICACIONES

2.1. Dimensiones Físicas

FIGURA 1. DIMENSIONES FÍSICAS DEL D5-EVO SMART

2.2. Especificaciones Técnicas

Voltaje de entrada[1]	110V - 240V CA 50/60Hz[1]
Consumo de corriente (conexión eléctrica)	320mA pico
Salida de corriente del cargador de batería Dx12V	1.8A @ 14.3V +/- 5% (28W)
Número máximo de accionamientos por día	150[3,6]
Ciclo de trabajo - Presencia de corriente[2,3]	50%
Suministro eléctrico del motor	Funcionamiento con batería (Capacidad Estándar - 1x12V)
Consumo de corriente (motor a carga nominal)	15A
Corrientes de entrada/salida (consumo máximo de corriente de los accesorios)	
E/S 4 y E/S 5	100mA (12V)
S6	3A (12V) 10seg de pulso

TABLA 1

Esta unidad cumple con los requisitos de emisiones radiadas de la norma EN 55032 / CISPR 32 para dispositivos de la Clase B, que tiene por objetivo ofrecer una protección adecuada a los servicios de radiodifusión dentro del entorno residencial.

2.2. Especificaciones Técnicas - Continuación

Protección del fusible	Tipo	Clasificación
Controlador principal	Servicio	35A
Suministro auxiliar	Fusible reiniciable	12V 600mA (pulso de 10 segundos)
Cargador (suministro eléctrico)	Sin servicio	3A soplo lento
Fuerza de empuje del motor - arranque	30kgf	
Fuerza de empuje del motor - nominal	17kgf	
Masa máxima de la puerta	500kg	
Longitud máxima de la puerta	20m	
Velocidad de la puerta (varía con la carga)[4]	**Máximo**: Hasta 24m/min **Nominal**: Hasta 19m/min	
Anulación manual	Bloqueable con liberación de llave	
Operaciones en espera con batería de 7.2Ah	**Modo de funcionamiento**	
	Hasta 24m/min 7kgf	Hasta 18m/min 17kgf
Medio día[5,6,8]	90	44
Día completo[5,6,8]	70	35
Detección de colisión	Electrónico	
Temperatura del funcionamiento	-15°C a +50°C	
Tipo de receptor integrado	Receptor multicanal con salto de código con función de añadir y eliminar selectivamente	
Capacidad de almacenamiento de los códigos del receptor	1500 controles remotos[7]	
Frecuencia del receptor	433.92MHz	
Grado de protección	IP55	
Masa de la unidad en el embalaje (con el kit estándar, excluyendo la cremallera y la batería)	7.1kg	
Dimensiones del embalaje (con el kit estándar, excluyendo la cremallera y la batería)	325mm de ancho x 245mm de profundidad x 395mm de altura	

TABLA 1 CONTINUACIÓN

1. Puede funcionar con energía solar. Consulte a su distribuidor local para obtener más información.
2. Basado en una temperatura ambiente de 25 °C y una unidad no expuesta a la luz solar directa.
3. Basado en una fuerza de empuje del motor inferior al 50% de la nominal (fuerzas de arranque y funcionamiento).
4. Las velocidades de apertura y cierre de la puerta pueden configurarse para funcionar a una velocidad más lenta dependiendo de los requisitos de las instalaciones en particular.
5. Puede aumentar la capacidad de la batería para tiempos de espera más largos.
6. Basado en una puerta de 4 m, excluyendo todos los accesorios.
7. Se pueden utilizar varios botones por control remoto.
8. Depende del tipo y estado de la batería.

3. IDENTIFICACIÓN DEL PRODUCTO

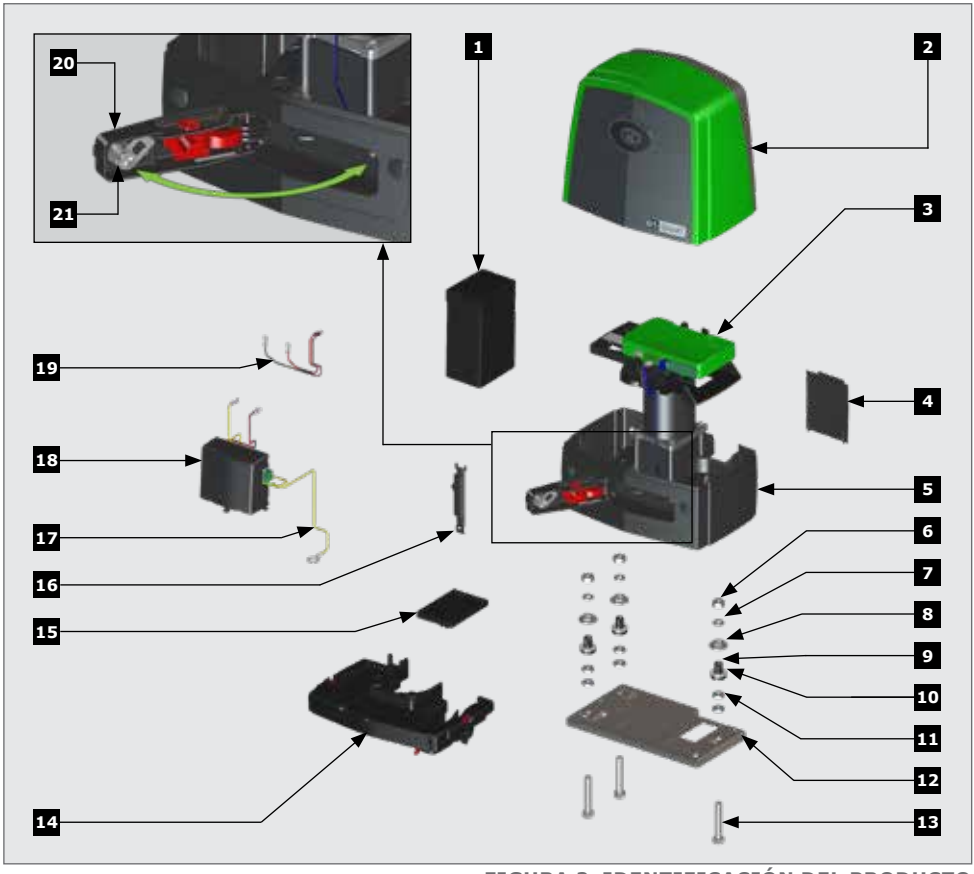


FIGURA 2. IDENTIFICACIÓN DEL PRODUCTO

1. Batería de 12V[1]
2. Cubierta **D5-EVO SMART**
3. Controlador **D5-EVO SMART**
4. Blindaje de cables
5. Motor
6. Tuerca M10 (casquillo 17mm)
7. Arandela de resorte
8. Ajustador de altura superior (casquillo 19mm)
9. Ajustador de altura inferior
10. Arandela M12 de alta resistencia
11. Media tuerca M10
12. Base de cimentación[2]
13. Tornillo de montaje[2]
14. Bandeja inferior de la batería
15. Tapa del cable
16. Conductos para cables
17. Toma a tierra
18. Cargador de conmutación 1.8A
19. Arnés de la batería
20. Manija de desbloqueo
21. Cierre de leva

1. La batería no viene con el **D5-EVO SMART**. El **D5-EVO SMART** es compatible con las variantes de 7Ah y 7.2Ah.
2. La base de cimentación no se incluye con el **D5-EVO SMART**. Para más información, póngase en contacto con Centurion Systems (Pty) Ltd.

4. HERRAMIENTAS Y EQUIPO NECESARIO

FIGURA 3. HERRAMIENTAS Y EQUIPO NECESARIO

5. PREPARACIÓN PARA LA INSTALACIÓN EN SITIO NUEVO

5.1. Consideraciones generales para la instalación

Siempre se recomienda la instalación de equipos de seguridad adicionales, como bordes de seguridad y sensores infrarrojos para una protección contra aplastamientos y otros riesgos mecánicos.

Verifique que no haya tuberías, ni cables eléctricos en el camino de la instalación.

Verifique que haya suficiente espacio disponible para el motor de la puerta, específicamente para la manija de liberación (consulte la Sección 7.1.2. - "Espacios mínimos").

Verifique si hay tierra suelta o arenosa si va a instalar una base, ya que la condición del suelo puede que requiera una base más grande.

Nunca coloque el motor en el exterior de la puerta, donde la gente tenga acceso a él.

Instalar el motor de la puerta sólo si:

- No presenta un peligro para la gente.
- Hay suficiente espacio libre para el camino y/o vías públicas.
- La instalación cumple con todos los requisitos de las autoridades municipales y/o locales una vez completada.
- La masa de la puerta y la instalación están dentro de las especificaciones del motor.
- La puerta está en buen estado de funcionamiento, lo que significa:
  - Abre y cierra libremente.
  - No se mueve sola si se deja en cualquier posición.
  - Se puede instalar para tener suficiente espacio libre entre las partes móviles al abrir y cerrar para reducir el riesgo de lesiones.
- Los botones del mando o interruptores de llave, cuando sea necesario, se deben pulsar de modo que la puerta esté en visión del usuario.

5.2. Topes finales

Instale topes de apertura y cierre que permitan detener la puerta con la velocidad nominal. Consulte las especificaciones al principio de este manual para la velocidad del funcionamiento.

Asegúrese de que H1>H2 no salte por encima del tope.

Los topes finales de apertura y cierre son de uso obligatorio y deben instalarse para evitar la muerte o lesiones accidentales, ya que el motor utilizará y confirmará estos límites durante el funcionamiento.

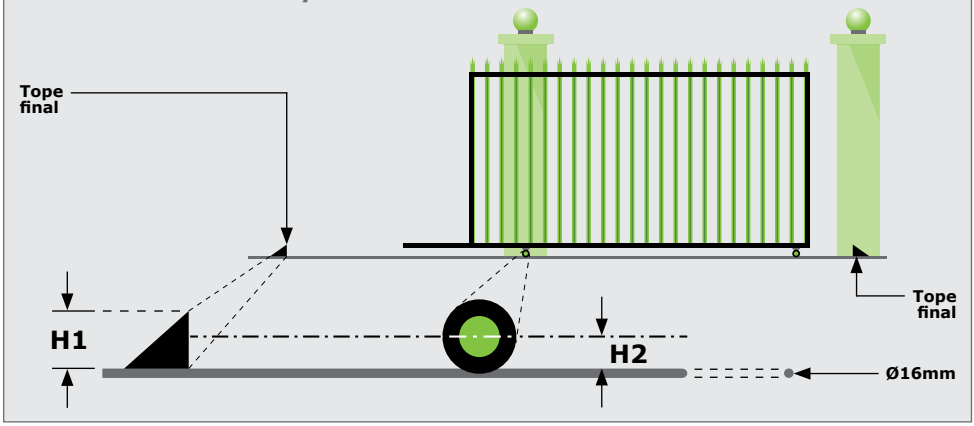


FIGURA 4. MONTAJE DE LOS TOPES FINALES

5.3. Rodillos guía y soportes anti-elevación

Los rodillos guía deben instalarse para asegurar la posición vertical de la puerta. Para mayor seguridad, instale postes de soporte adicionales, a fin de evitar que la puerta se caiga en caso de que fallen los rodillos guía.

Para evitar el acceso no autorizado, instale soportes anti-elevación tal y como se muestra. La distancia entre el soporte anti-elevación y la puerta debe ser inferior a 5mm.

Asegúrese de que la puerta no pueda levantarse del piñón del motor con el soporte anti-elevación instalado.

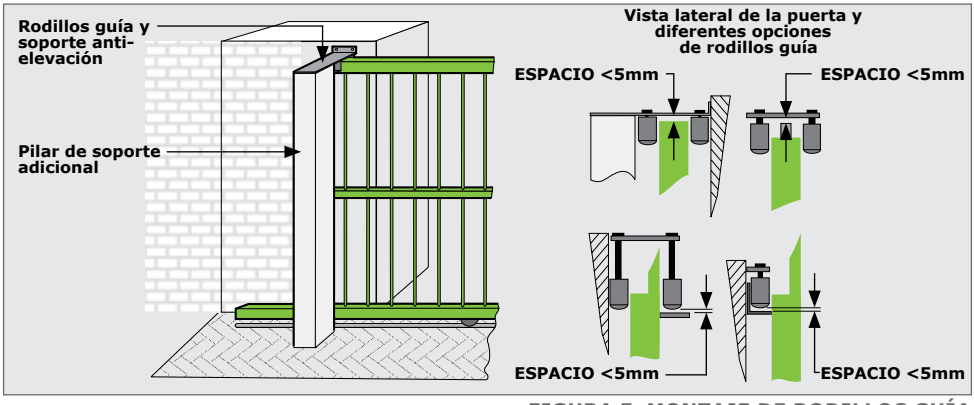


FIGURA 5. MONTAJE DE RODILLOS GUÍA

5.4. Fuerzas de arranque y marcha

Verifique la fuerza de arranque de la puerta según el diagrama. Utilice una báscula de tracción en ambas direcciones para determinar la fuerza máxima de tracción necesaria para poner la puerta en movimiento.

Determine la fuerza de marcha de la puerta tirando de la báscula con la fuerza suficiente para mantenerla en movimiento.
Lea y anote el valor máximo en kgf (kilogramo-fuerza), indicado en la escala.

Si es posible, determine la masa de la puerta.

Nuestra garantía quedará anulada si la fuerza de tracción y/o la masa de la puerta exceden las siguientes especificaciones del motor:

- Fuerza de arranque - 30kgf
- Fuerza de marcha (nominal) - 17kgf
- Masa máxima de la puerta - 500kg

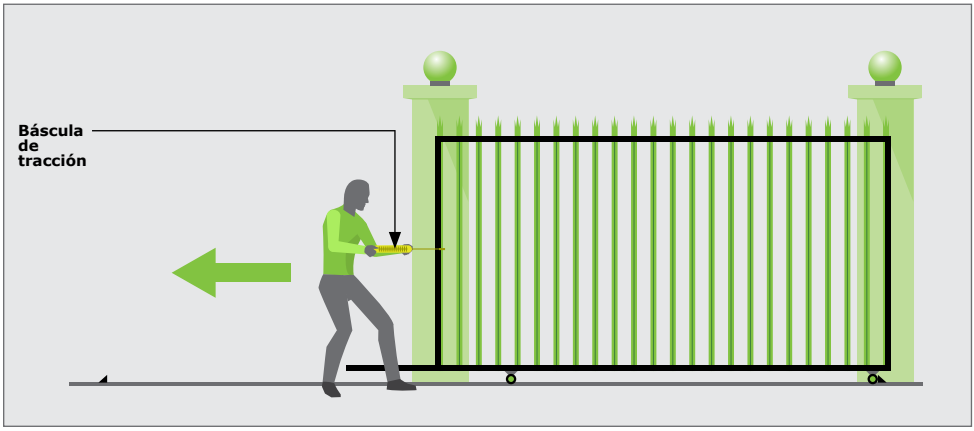


FIGURA 6. FUERZAS DE ARRANQUE Y FUNCIONAMIENTO

5.5. Requisitos de conexión

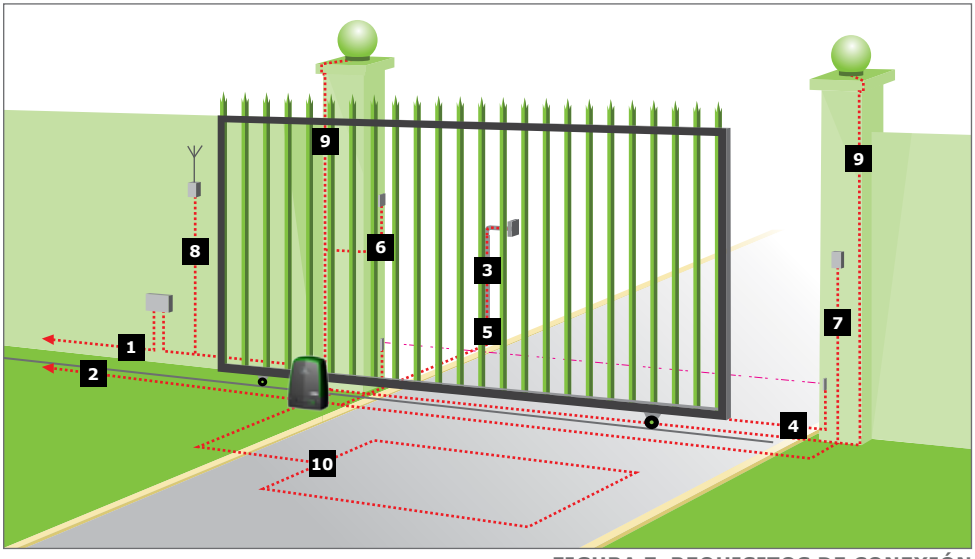


FIGURA 7. REQUISITOS DE CONEXIÓN

1. **CABLE PRINCIPAL DE CORRIENTE ALTERNA**: 90V - 240V CA a través de un interruptor seccionador de red de dos polos (3 núcleos L.N.E. 1.5mm² SWA)[1,2].
2. Cable de **Intercomunicador** opcional desde el motor hasta la vivienda (cable blindado de múltiples cables n1 + 6 núcleos[3] 0.22mm²).
3. Cable del **Intercomunicador** desde el motor hasta el panel de entrada opcional (cable blindado de múltiples cables n2 de 0.22mm²).
4. **Sensores de Seguridad Infrarrojos**, opcionales pero recomendados (3 núcleos de 0.22mm² de múltiples cables)[4].
5. **Dispositivo de Control de Acceso** opcional (3 núcleos de 0.22mm² de múltiples cables).
6. **Interruptor de Llave para Peatones** opcional (2 núcleos de 0.22mm² de múltiples cables) O
7. **Teclado** opcional (3 núcleos de 0.22mm² de múltiples cables)[4].
8. **Receptor de Radio Externo** opcional (3 núcleos de 0.22mm² de múltiples cables)[5].
9. **Luces de Pilar** opcionales (LNE SWA de 3 núcleos, tamaño de acuerdo con los requisitos de energía)[6]
10. **Bucle de Tierra** opcional para salida libre (1 núcleo 0.5mm² múltiples cables - cubierto de silicona)[7].

n1. Significa el número de núcleos requeridos por un intercomunicador.
n2. Significa el número de núcleos requeridos por un intercomunicador.
1. Posiblemente aumente el grosor del cable si se instalan luces de pilar.
2. El tipo de cable debe cumplir con las reglas municipales, pero generalmente se recomienda un cable SWA (blindado de acero). El revestimiento proporciona una excelente detección, lo que da una mejor protección contra los rayos - tierra un extremo de la proyección).
3. Permite que todas las funciones, como la apertura peatonal, el LED de estado, etc., se operen desde el auricular del intercomunicador dentro de la vivienda. Varios núcleos y tipos de cable pueden variar según la marca del sistema de control de acceso que se utilice.
4. Los accesorios inalámbricos están disponibles. Consulte www.censys.com para obtener más información.
5. Para un rango óptimo, se puede montar un receptor externo en la pared
6. Requiere un relé externo.
7. Consulte al fabricante del detector de bucle para obtener detalles específicos.

6. LUBRICACIÓN

El juego de engranajes del **D5-EVO SMART** se lubrica mediante un baño de aceite.

El D5-EVO SMART contiene aceite en su motor y el D5-EVO SMART no requiere cambios de aceite de rutina.

7. INSTALACIÓN DEL MOTOR

7.1. Nuevas instalaciones

Al instalar el **D5-EVO SMART**, es importante tener en cuenta la información que se encuentra en las secciones 7.1.1. y 7.1.2, al determinar la posición de la placa de base y la altura del **D5-EVO SMART** en relación con la puerta que se va a automatizar.

7.1.1. Localización de un punto de referencia inicial

En primer lugar, es necesario establecer un punto de referencia. Para hacer esto, abra y cierre manualmente la puerta para que se mueva más allá de un punto estacionario, (es decir, un punto vertical), y determine qué parte de la puerta, (incluidas sus rodillos), sobresale más hacia donde se instalará el **D5-EVO SMART**. Consulte los ejemplos que se muestran a continuación.

Verifique si hay barreras, ruedas, montantes, etc. Que puedan colisionar potencialmente con el piñón.

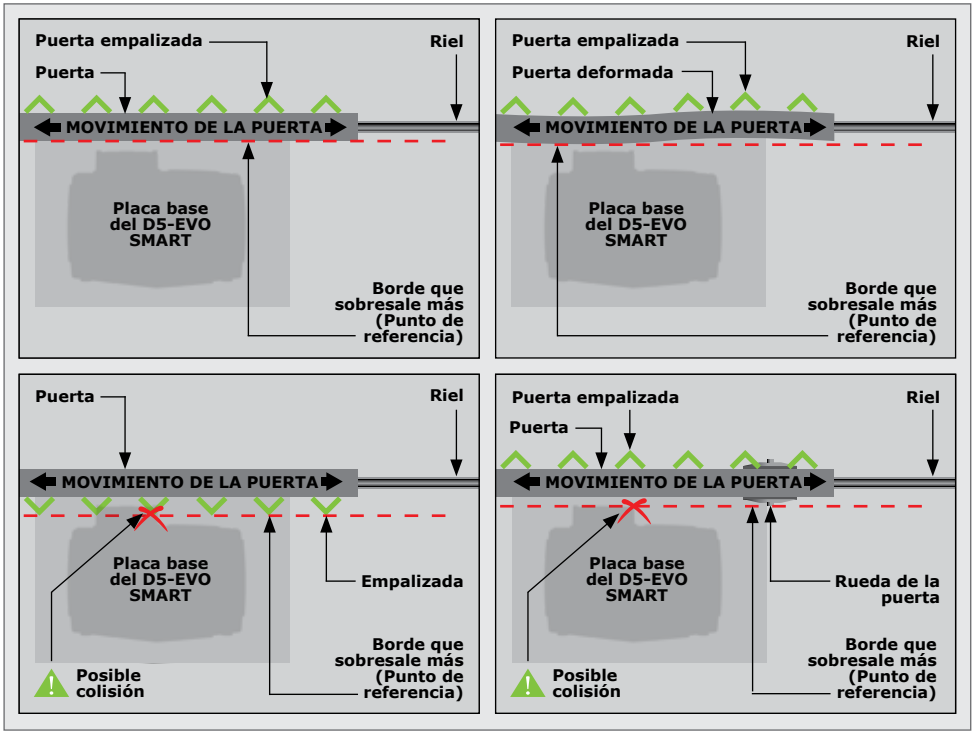


FIGURA 8. ENCONTRAR UN PUNTO DE REFERENCIA

Una vez que se ha encontrado el punto que sobresale más, este será el punto de referencia que se utilizará al encontrar la posición óptima para el **D5-EVO SMART**.

7.1.2. Espacios mínimos

A continuación se muestran ejemplos del plan de sitio que ilustran los espacios mínimos necesarios al instalar el **D5-EVO SMART**.

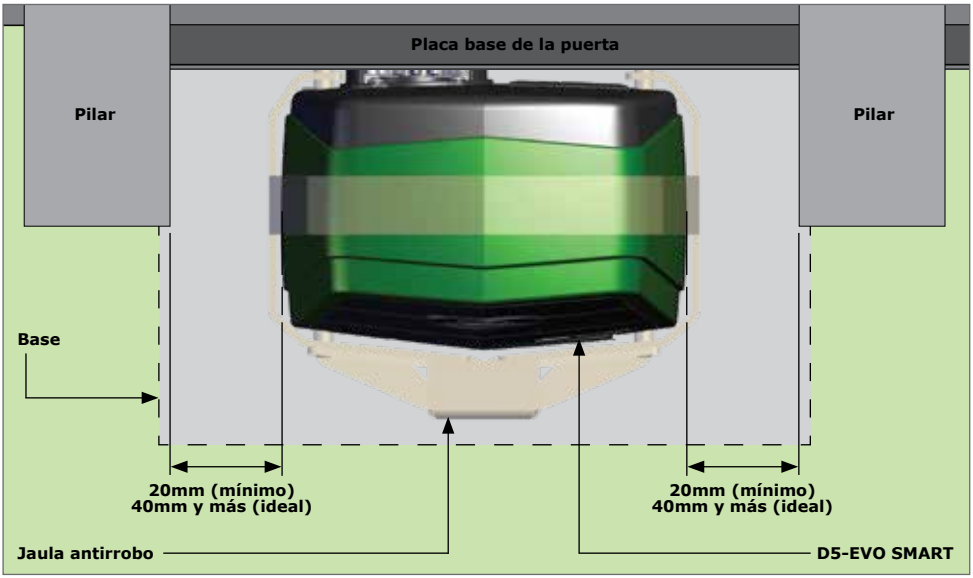


FIGURA 9. ESPACIOS MÍNIMOS - LADOS

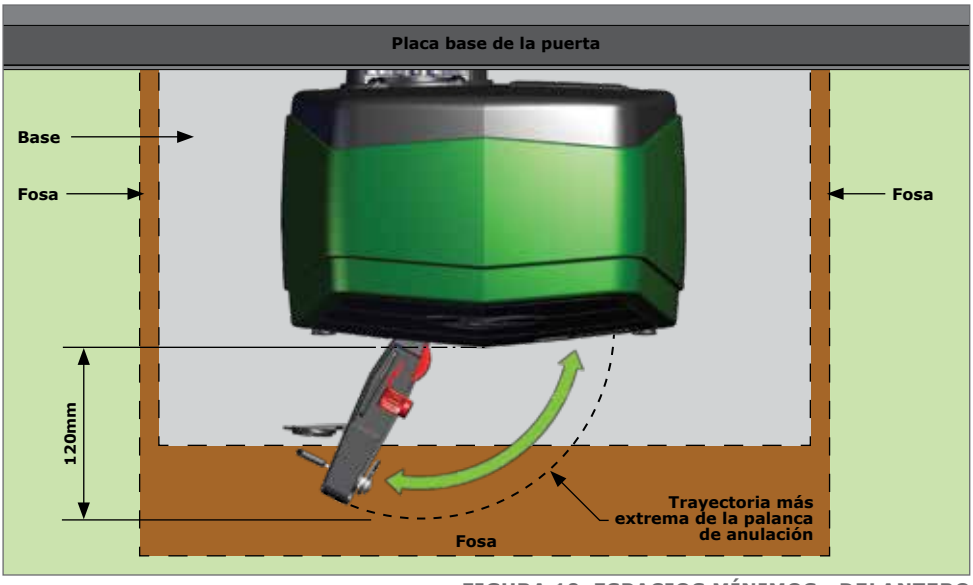


FIGURA 10. ESPACIOS MÍNIMOS - DELANTERO

7.1.3. Localización de la posición del motor

Para asegurarse de que el motor no sobresalga del camino de entrada, instale la placa base al menos al ras con la entrada del camino.
Es típico montar la placa base sobre el piñón como se muestra en las figuras 11, 13 y 15 para cada tipo de placa base considerada. Sin embargo, en cada caso, las figuras 12, 14 y 16 muestran la placa base montada por debajo.

Si hay espacio para montar la cremallera debajo sin ensuciar el suelo a medida que la puerta se mueva, los siguientes son los pros y los contras:

Ventajas

- La cremallera está más oculta a la vista.
- Proporciona un soporte anti-levantamiento muy efectivo.
- Asegura que, dado que la puerta se acuesta, la placa base no caiga sobre el piñón, o sobre el motor innecesariamente.

Desventajas

- Los dientes de la placa están boca arriba, lo que puede acumular suciedad.
- Podría requerir el uso de un soporte personalizado.

Las medidas que indican a continuación se basan en los tres diferentes cremalleras o placas base suministrados por Centurion Systems (Pty) Ltd y deben utilizarse únicamente como guía.

Cremallera de acero

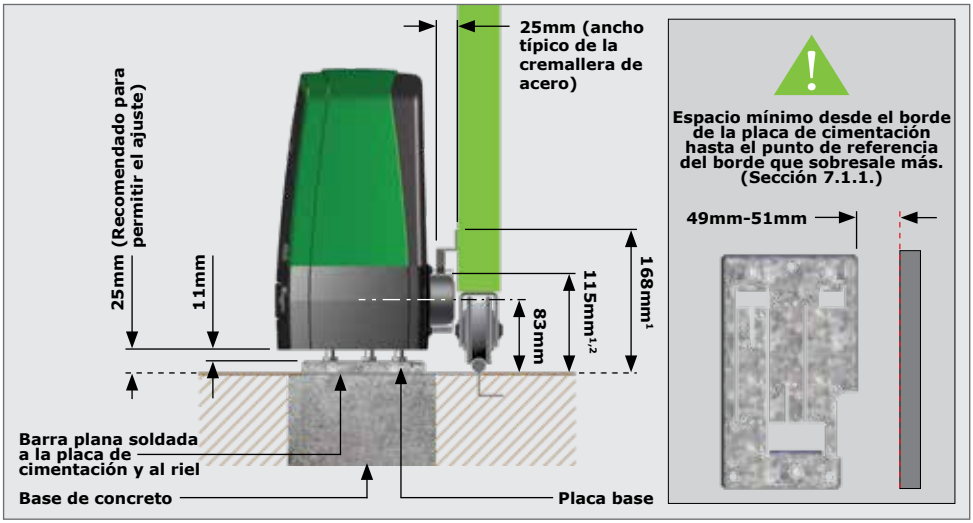


FIGURA 11. CREMALLERA DE METAL POR ENCIMA DEL PIÑÓN

1. Incluye un espacio libre de 3mm entre la cremallera y el piñón.
2. Distancia entre la parte inferior de la placa de base y el borde inferior del diente de la cremallera.

Los principios de instalación en una cremallera de acero es colocarlo en el medio del piñón de salida con el motor completamente hacia adelante en las ranuras.

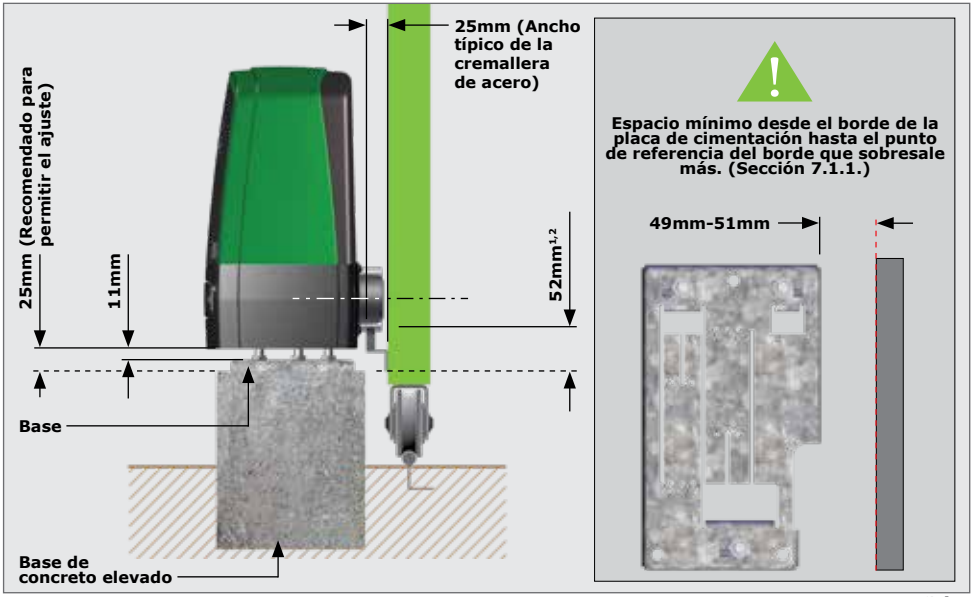


FIGURA 12. CREMALLERA DE ACERO SOBRE EL PIÑÓN

1. Incluye un espacio libre de 3mm requerido entre la cremallera y el piñón.
2. Distancia entre la parte inferior de la placa de base y el borde superior del diente de la cremallera.

Los principios de la instalación de una cremallera de acero es colocarlo en el medio del piñón de salida con el motor completamente hacia adelante en las ranuras.

Cremallera tipo RAZ

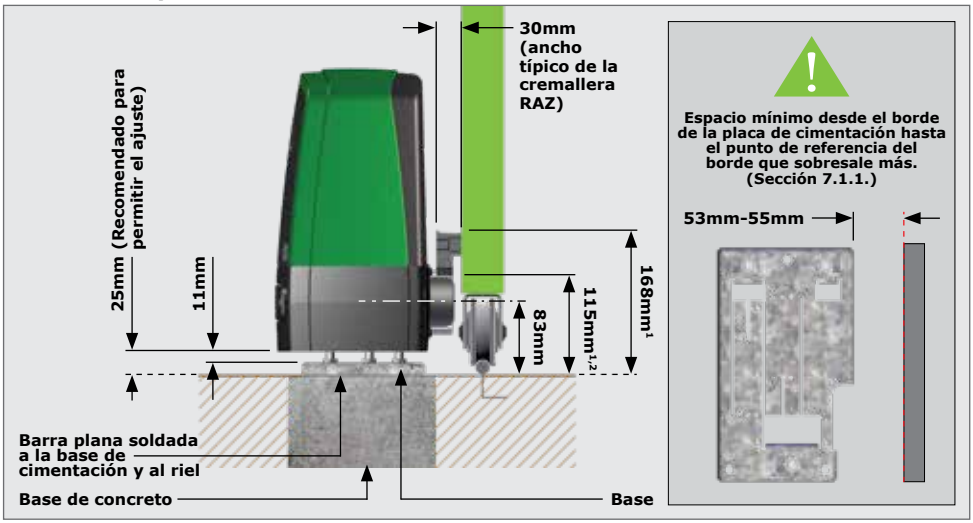


FIGURA 13. CREMALLERA RAZ SOBRE EL PIÑÓN

1. Incluye un espacio libre de 3mm requerido entre la cremallera y el piñón.
2. Distancia entre la parte inferior de la placa de base y el borde inferior del diente de cremallera.

El principio de instalación en una cremallera tipo Raz, es colocarlo en el medio del piñón de salida con el motor completamente hacia adelante en las ranuras.

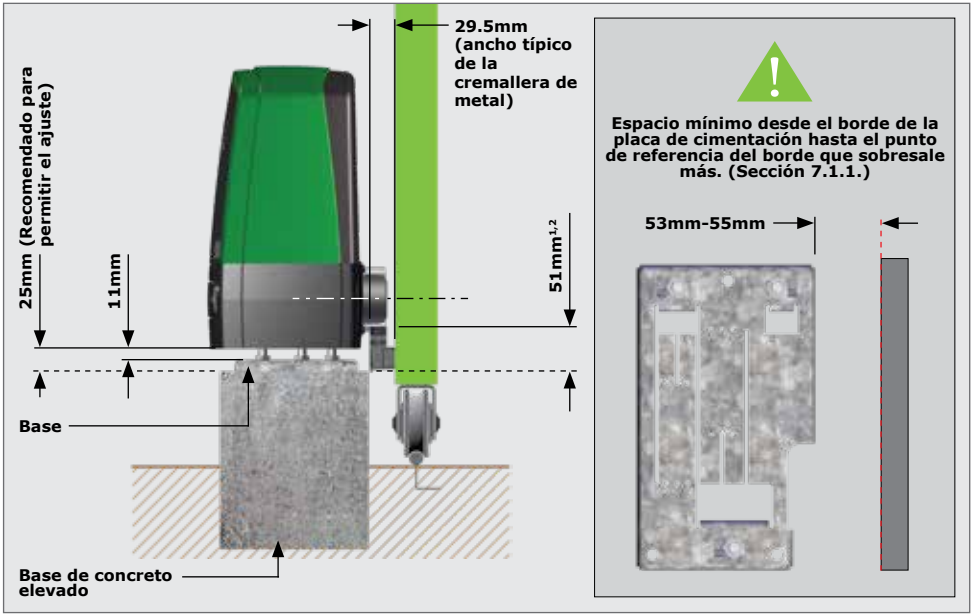


FIGURA 14. CREMALLERA POR DEBAJO DEL PIÑÓN

1. Incluye un espacio libre de 3mm requerido entre la cremallera y el piñón.
2. Distancia entre la parte inferior de la placa de base y el borde superior del diente de cremallera.

El principio de instalación en una cremallera tipo Raz, es colocarlo en el medio del piñón de salida con el motor completamente hacia adelante en las ranuras.

Cremallera angular de Nylon

Si utiliza una cremallera angular de nylon, asegúrese de que el peso y la fuerza de tracción de la puerta no superen el límite de resistencia de la cremallera.

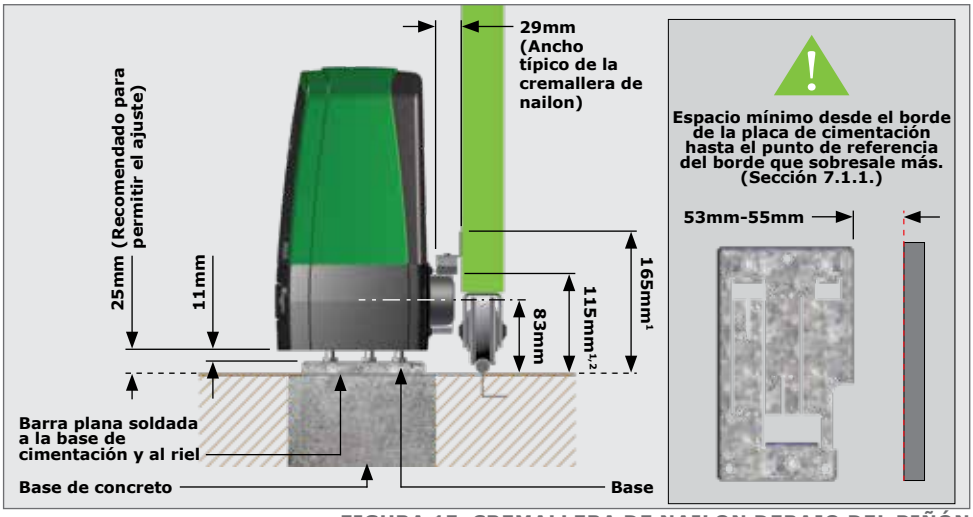


FIGURA 15. CREMALLERA DE NAILON DEBAJO DEL PIÑÓN

1. Includes 3mm clearance required between Rack and Pinion
2. Distance between bottom of the Foundation Plateand bottom edge of the Rack Tooth

El principio de instalación en una cremallera de nailon es colocarlo en el medio del piñón de salida con el motor completamente hacia adelante en las ranuras.

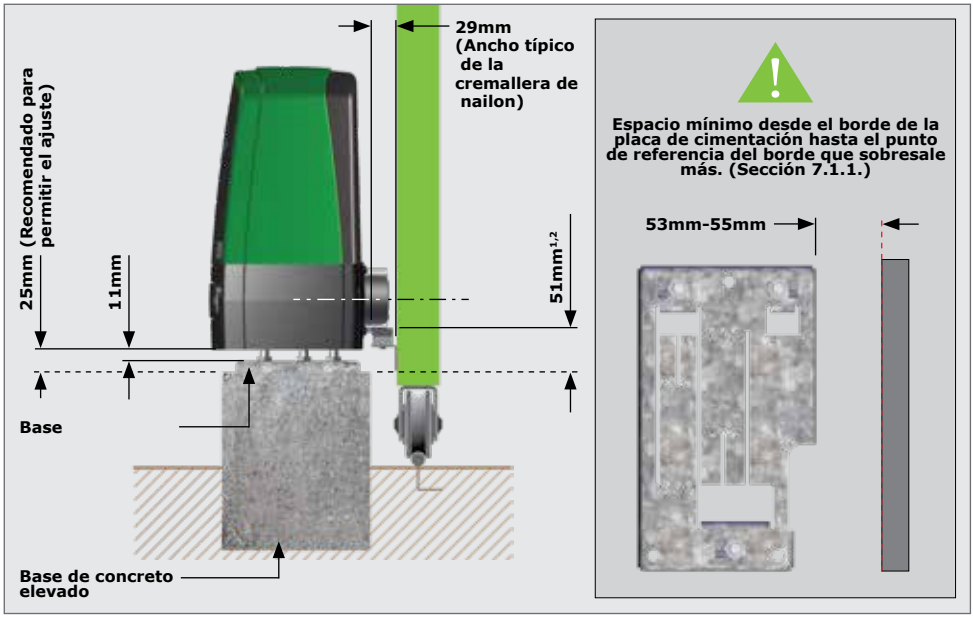


FIGURA 16. CREMALLERA DE NYLON POR DEBAJO DEL PIÑÓN

1. Incluye un espacio libre de 3mm requerido entre la cremallera y el piñón
2. Distancia entre la parte inferior de la placa de base y el borde superior del diente de cremallera

La instalación de una cremallera de nylon se basa en posicionarla en el medio del piñón de salida con el motor totalmente hacia delante en las ranuras.

7.1.4. Instalación de la base

7.1.4.1. Montaje de la Placa de Fundación

La Placa de Fundación / Placa Adaptadora no se suministra con este motor.

Coloque los tres pernos de montaje a través de los agujeros de la placa de fundación y asegúrelos en su posición utilizando tres medias tuercas. Las medias tuercas M10 deben apretarse a 20Nm.

La placa de cimentación o bien se puede configurar en una nueva base de cimentación, como en la Sección 7.1.4.2, o atornillada hacia abajo sobre una base de cimentación existente como en la sección 7.1.4.3.

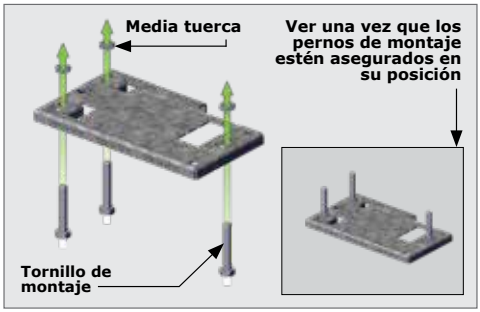


FIGURA 17

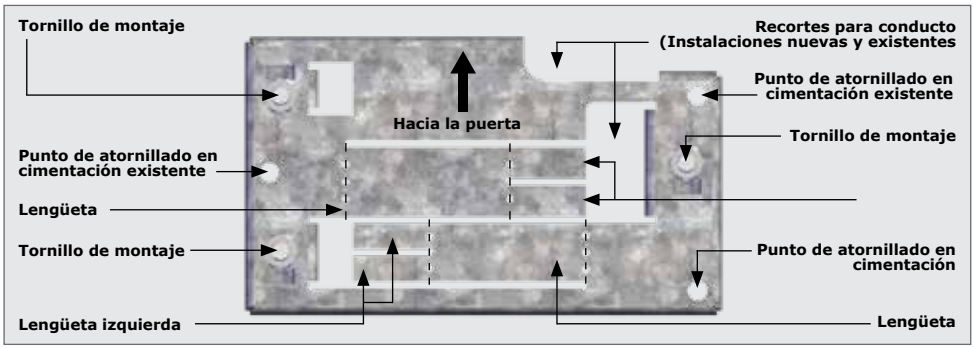


FIGURA 18. ENSAMBLE DE LA PLACA DE CIMIENTOS - VISTA SUPERIOR

7.1.4.2. Cimentación nueva

Con un par de alicates, doble suavemente las dos lengüetas de la placa de cimentación hacia abajo en un ángulo de 90° como se muestra en la Figura 19.

Nuevamente, usando un par de alicates, doble suavemente las dos lengüetas en cada lado en un ángulo de 90° en direcciones opuestas cómo se muestra en la Figura 20.

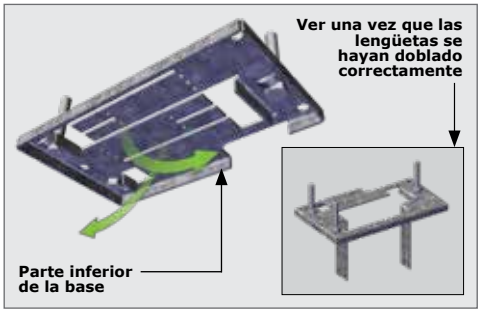


FIGURA 19

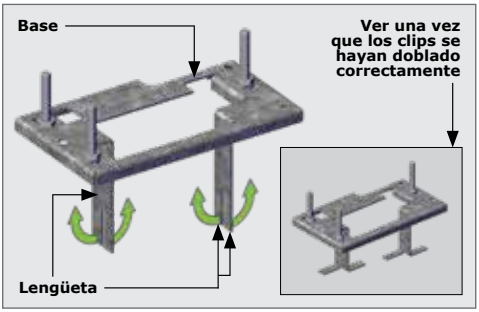


FIGURA 20

Coloque el conducto de cableado de modo que dirija los cables hacia la parte trasera de la placa base. Asegúrese de que 30mm de conducto sobresalgan de la cimentación.

Con una cimentación de resistencia media (25 MPa), moldee la base de acuerdo con las dimensiones que se muestran en la Figura 21.

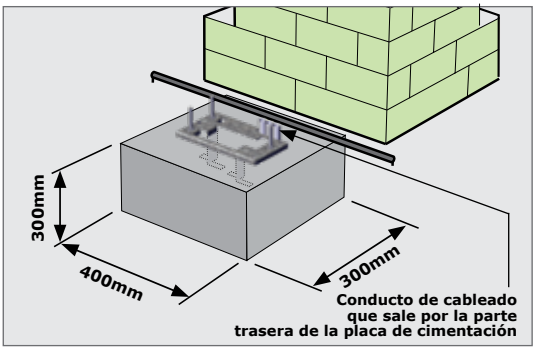


FIGURA 21

Cuando se usa una base de cimentación, se recomienda que la placa base se suelde al riel de la puerta con un tramo corto de barra plana, como se muestra en la Figura 22.

Esto permite completar toda la instalación mecánica y eléctrica sin tener que esperar a que fije el concreto. Después de completar la instalación, el concreto se puede verter y el motor se deja en modo manual hasta que el concreto haya ajustado. No opere el motor hasta que el concreto haya fraguado por completo.

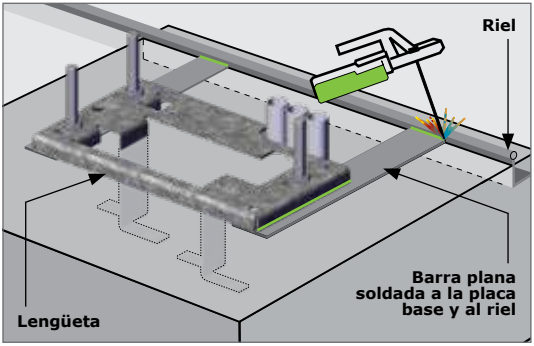


FIGURA 22

7.1.4.3. Cimentación existente

Si se atornilla a una base de cimentación existente, coloque la placa base en la posición correcta y úsela placa como plantilla para marcar los agujeros de los tornillos.

Verifique que las medias tuercas M10 estén bien sujetas a 20Nm en los tornillos de montaje.

Puede ser necesario cambiar la posición de los cables existentes.

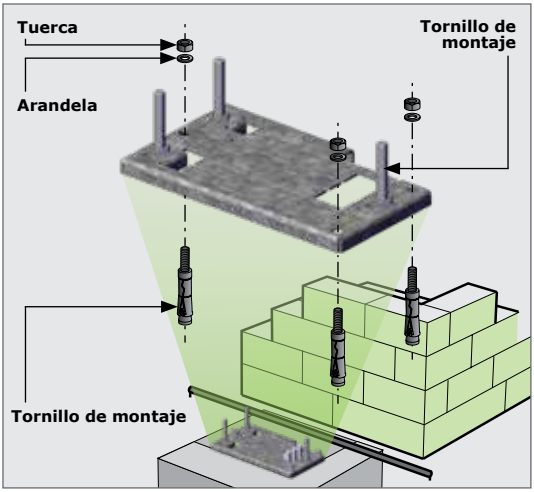


FIGURA 23

7.2. Instalaciones (sitios existentes)

El **D5-EVO SMART** ha sido diseñado para adaptarse a la mayoría de las instalaciones D3, D5 o D5-Evo existentes, con las siguientes disposiciones:

- Si la unidad se instala con la puerta en posición cerrada y la unidad en el lado izquierdo (desde el interior de la propiedad), la cremallera debe extenderse al menos 75mm más allá de la línea central del piñón existente.
- Si la unidad existente se monta con el espacio libre máximo a la placa base, la nueva unidad requerirá que la cremallera se reajuste para obtener la malla correcta entre la cremallera y el piñón, ya que los tornillos existentes serán demasiado cortos

Si la placa base existente está en buenas condiciones, no es necesario reemplazarla con la del **D5-EVO SMART**. Sin embargo, si la placa base existente está corroída y necesita ser reemplazada por cualquier razón, la base de cimentación del **D5-EVO SMART** puede adaptarse al espacio existente sin la necesidad de volver a enrutar los conductos de cables.

7.2.1. Ajuste la placa de cimentación existente si la otra base no se puede utilizar

Inspeccione minuciosamente la placa base existente para determinar si está en buenas condiciones para ser reutilizada o no. Una placa base que está corroída o dañada debe descartarse y reemplazarse con la placa base del **D5-EVO SMART**.

Siga el procedimiento que se encuentra en la Sección 7.1.4.2. - "Cimentación existente".

Hay un espacio asignado para el conducto existente del anterior D3, D5 e instalaciones D5-Evo cómo se muestra en la Figura 23.

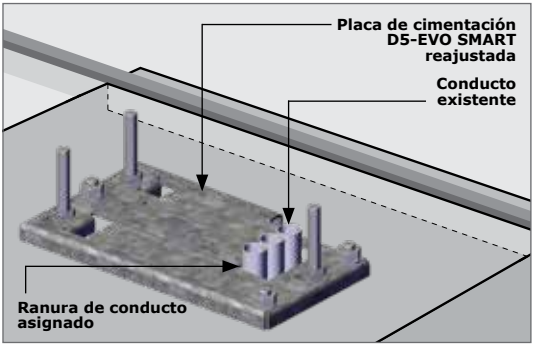


FIGURA 24

7.3. Conducto y longitud del cable

Enrute los cables como se indica en la Sección 5.5 - "REQUISITOS DE CONEXIÓN".

Asegúrese de que los conductos sobresalgan por encima de la base de cimentación.

Los cables deben sobresalir 360mm por encima de la base de cimentación y todos los cables de señal (es decir, sensores, etc.) 550mm por encima de la base de cimentación, como se muestra en la Figura 25.

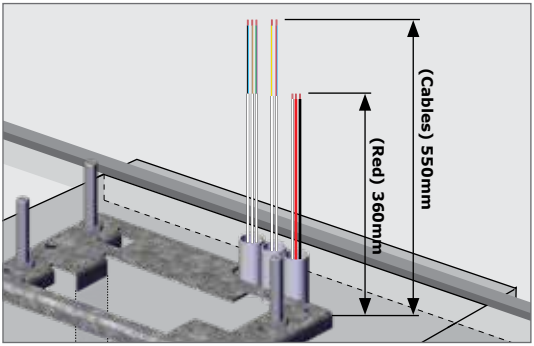


FIGURA 25

7.4. Preparar el D5-EVO SMART para la instalación

Abra la cubierta de la cerradura, inserte la llave del motor en la cerradura. Desbloquéelo girando la llave en sentido contrario.

No es necesario abrir la manija de anulación para quitar la cubierta del **D5-EVO SMART.**

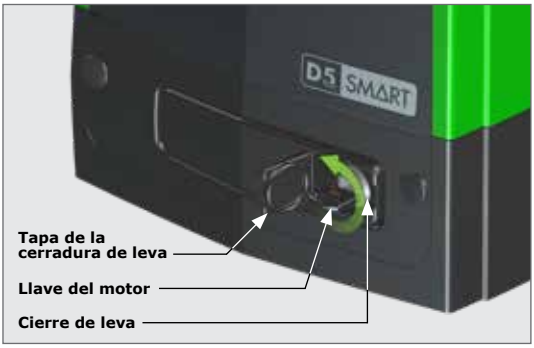
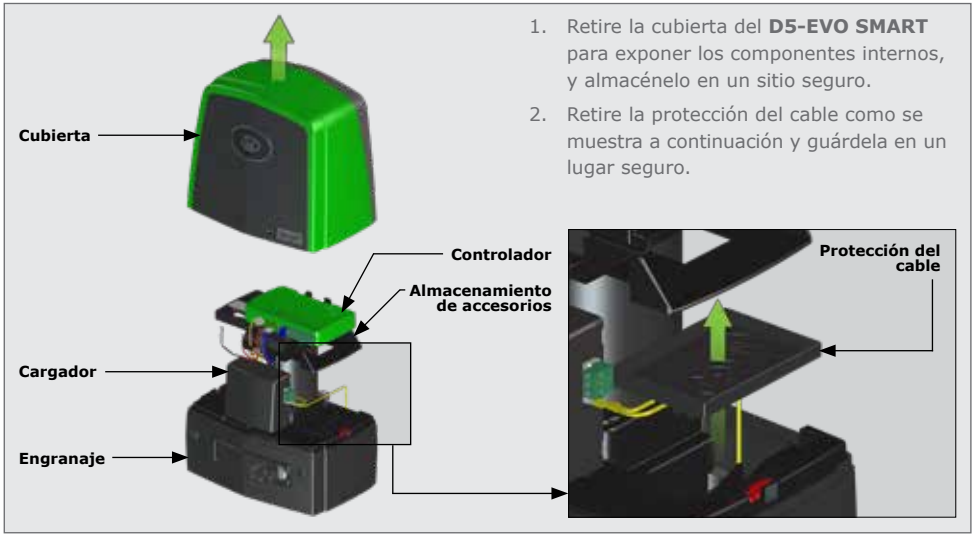


FIGURA 26



1. Retire la cubierta del **D5-EVO SMART** para exponer los componentes internos, y almacénelo en un sitio seguro.
2. Retire la protección del cable como se muestra a continuación y guárdela en un lugar seguro.

FIGURA 27

7.4.1. Retirar el cargador

Desconecte el cargador del controlador **D5-EVO SMART**, por el punto "A

Desconecte el cable de conexión a tierra del cargador en el punto "B" y guárdelo en un lugar seguro.

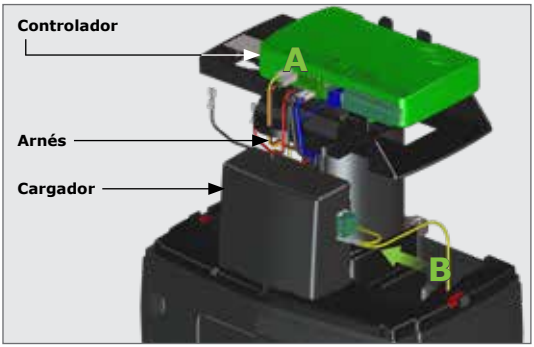


FIGURA 28

Retire el cargador de la bandeja inferior de la batería, empujando con cuidado el cargador ligeramente hacia abajo mientras empuja hacia la parte delantera del **D5-EVO SMART**. Debería deslizarse hacia delante y salir con facilidad.

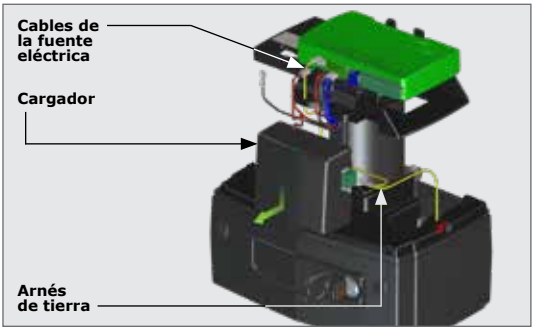


FIGURA 29

7.4.2. Retirar la bandeja inferior de la batería

FIGURA 30

Para extraer la bandeja inferior de la batería, asegúrese en primer lugar de que el cierre de leva esté en la posición de "desbloqueado" (figura 30 marcada como " A "). Abra la manija de liberación hasta que la leva de bloqueo sea visible.

Con un destornillador plano, levante las lengüetas de la izquierda y la derecha, y eleve la bandeja inferior de la batería hacia arriba y, después, hacia la parte delantera del **D5-EVO SMART**.

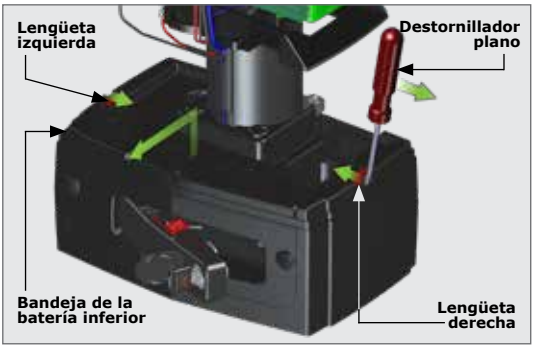


FIGURA 31

7.4.3. Retirar el controlador

Desconecte el cable de la batería en el punto "D", los cables del motor en el punto "E", y el cable del sensor de anulación en el punto "E" del controlador, como se muestra en la figura 32.

Guarde el cable de la batería en un lugar seguro.

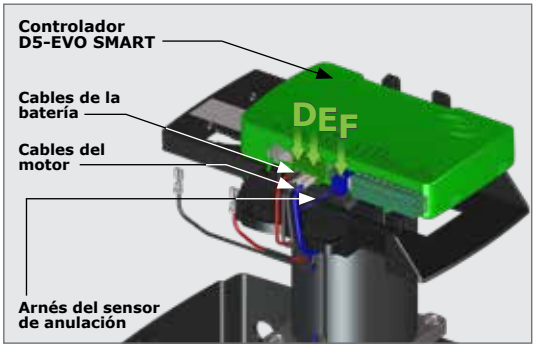


FIGURA 32

Retire el controlador presionando hacia atrás la lengüeta situada detrás del controlador.

Esto permitirá que el controlador se desplace hacia adelante.

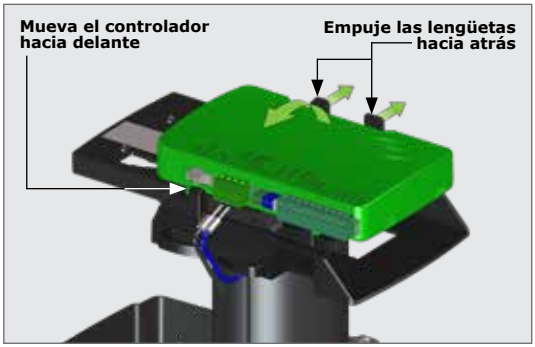


FIGURA 33

Levante el controlador y retírelo del **D5-EVO SMART**, lo que hará que se desenganche de las lengüetas que se encuentran en los laterales del controlador.

Cuando retire el controlador del soporte, tenga cuidado de no enganchar los cables restantes en los retenedores de los cables.

Guarde el controlador en un lugar seguro.

El **D5-EVO SMART** ya está listo para ser montado en la base de cimentación.

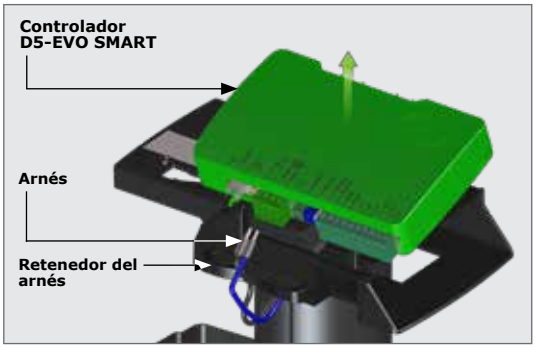


FIGURA 34

7.5. 22.5. Montaje del motor

Para una nueva instalación, coloque una media tuerca y un ajustador de altura inferior en cada tornillo de montaje como se muestra en la Figura 35.

Observe la orientación de los ajustadores de altura inferiores.

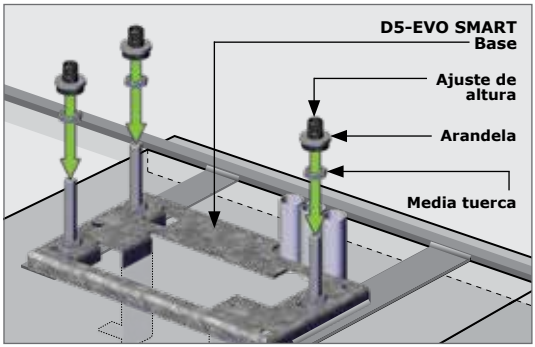


FIGURA 35

Ajuste las medias tuercas para que queden a 12mm de la base de cimentación.

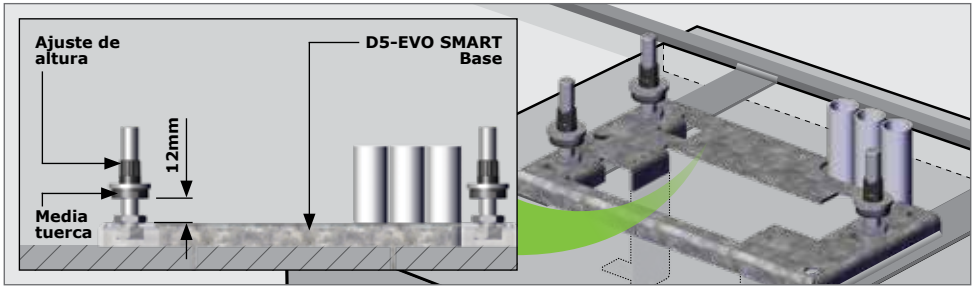


FIGURA 36

Para una instalación posterior, retire las arandelas y las tuercas de ajuste de la altura existentes de la base y, a continuación, coloque una media tuerca y un ajustador de altura inferior en cada tornillo de montaje existente, tal como se muestra en la figura 37.

Tenga en cuenta la orientación del ajuste de altura.

Si la unidad existente se montó con el espacio libre máximo a la placa de base, la nueva unidad requerirá que la cremallera se reajuste para obtener la malla correcta entre la cremallera y el piñón.

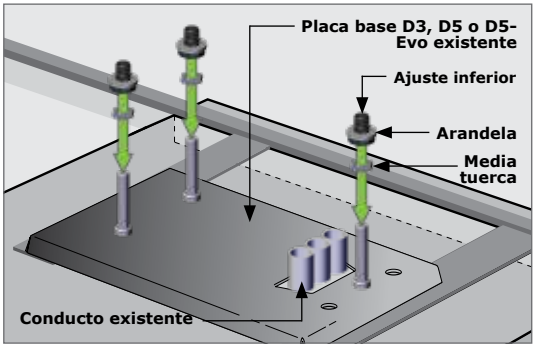


FIGURA 37

Retirar el cable de la cubierta

Es necesario quitar la cubierta antes de montar el **D5-EVO SMART** en su placa base. Esto se realiza haciendo palanca en el extremo inferior desde el motor hasta que se desenganche del motor, y a continuación, deslice hacia arriba.

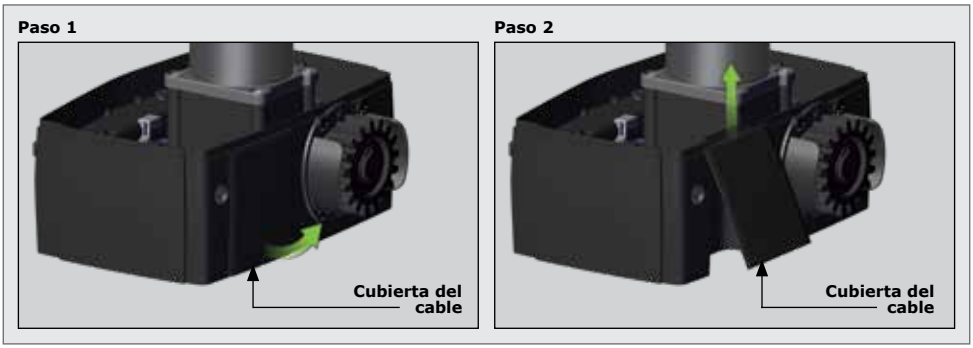


FIGURA 38

Una vez que se haya quitado la cubierta, coloque el **D5-EVO SMART** en su posición sobre los tres tornillos de montaje, alineándolos con las tres ranuras en la parte inferior del motor y apoye el **D5-EVO SMART** en los ajustadores de altura inferiores.

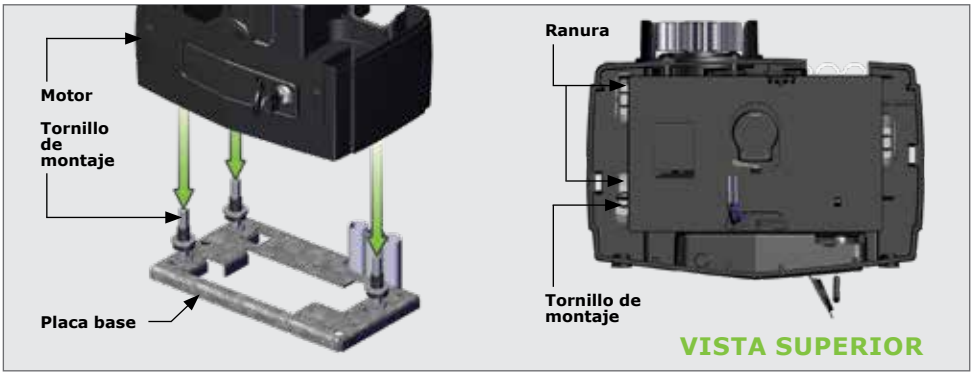


FIGURA 39

Una vez que el motor esté sobre el ajuste de altura inferior, deslice el **D5-EVO SMART** lo más lejos posible hacia la puerta para permitir un ajuste posterior.

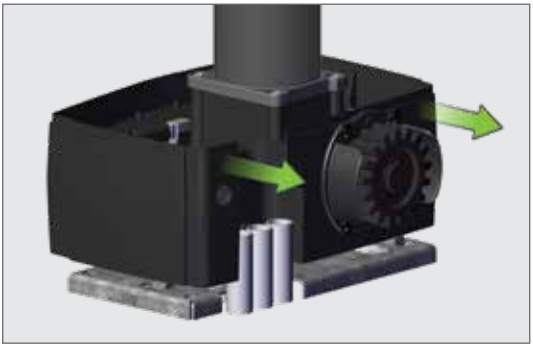


FIGURA 40

7.6. Conexión de los cables

Pase los cables como se determina en la Sección 5.5 - "REQUISITOS DE CONEXIÓN".

El PUNTO A es el punto de entrada para cables con el conducto instalado en la parte trasera de la unidad para nuevas instalaciones como se muestra en la Figura 41.

Aunque el PUNTO B es el punto de entrada para cables con el conducto de las instalaciones existentes D3, D5 y D5-Evo, se recomienda enrutar el cable debajo del motor y salir por el punto A, como se muestra en la Figura 42.

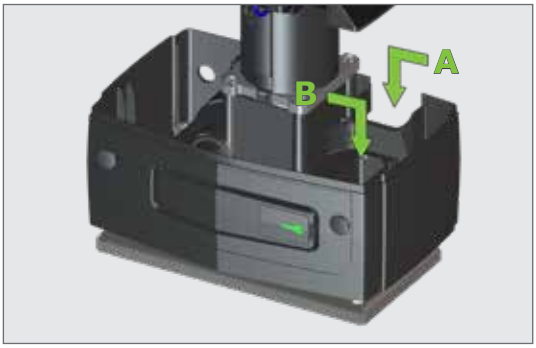


FIGURA 41

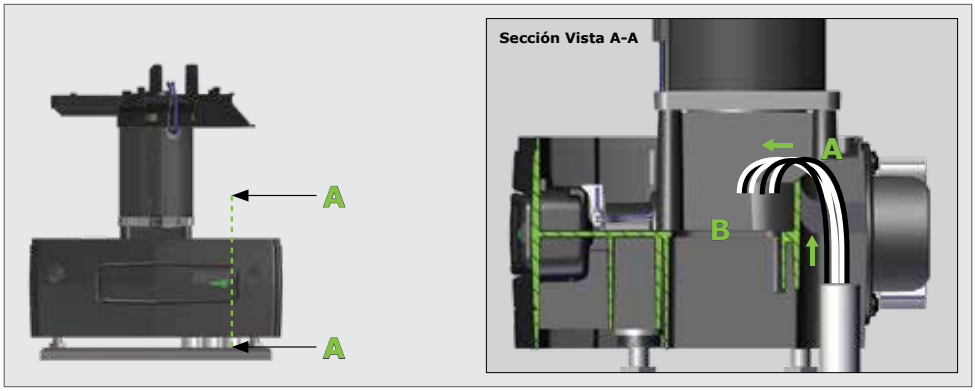


FIGURA 42. ENRUTAMIENTO DE CABLES PARA NUEVAS INSTALACIONES

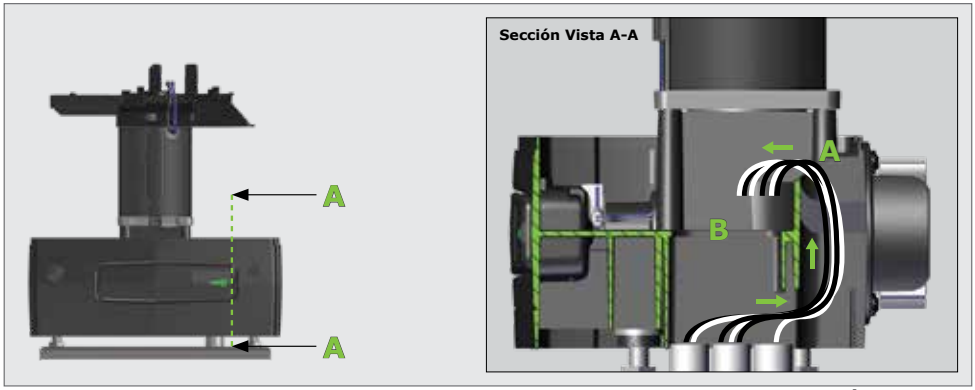


FIGURA 43. ENRUTAMIENTO DE CABLES PARA RETROAJUSTE CON CABLES MÁS LARGOS

El método que se muestra en la Figura 43 anterior se recomienda para instalaciones de reajuste, ya que es más fácil quitar el motor si fuera necesario hacerlo en una etapa posterior. Sin embargo, es posible que sea necesario alargar el cable.

Si los cables existentes para una instalación de retroajuste son demasiado cortos para pasar por el "Punto A" como se muestra en la Figura 43 en la página anterior, se pueden pasar directamente por el "Punto B" para acomodar la longitud más corta. Tenga en cuenta del enrutamiento de los cables a través del "Punto B", como se muestra en la Figura 44, puede dificultar retirar el **D5-EVO SMART** en una etapa posterior.

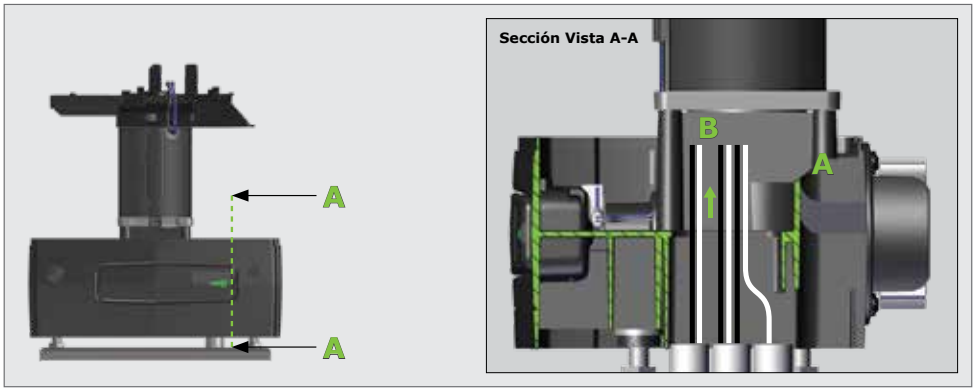


FIGURA 44. ENRUTAMIENTO DE CABLES PARA RETROAJUSTE CON CABLES MÁS CORTOS

Reemplazo de la cubierta del cable en el motor

Incline la parte superior del protector del cable hacia el motor y deslícelo hacia abajo de modo que la parte superior del protector del cable quede al mismo nivel que el borde superior del motor.

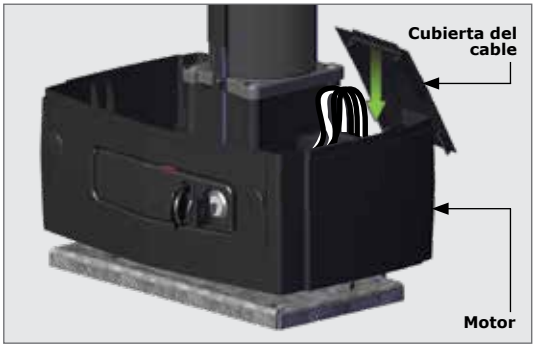


FIGURA 45

Desde el otro lado de la puerta, empuje firmemente los lados inferiores del cable hacia adentro y cierre.

Se escucharán dos clics (uno de cada lado de la cubierta del cable), si se ha acoplado correctamente al motor.

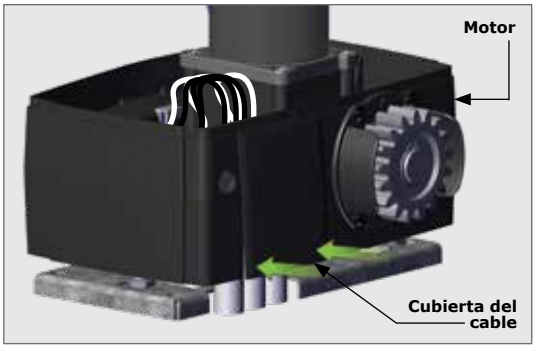


FIGURA 46

7.7. Anulación manual

Antes de montar la cremallera en la puerta, asegúrese de que el D5-EVO SMART esté en anulación manual. Siga las instrucciones que se muestran.

Para desenganchar la anulación manual del motor, asegúrese de que el que la cerradura esté en la posición "abierta" y tire de la manija de liberación lo más a la izquierda que pueda. Luego, el motor se colocará en un estado temporal de desvinculación.

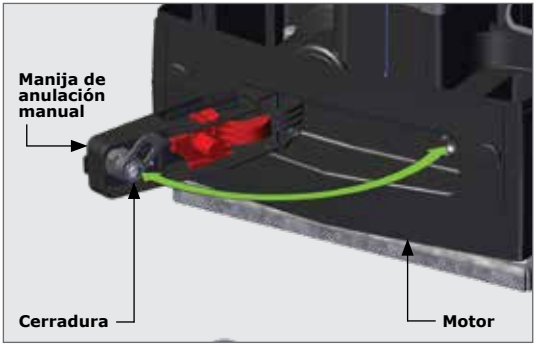


FIGURA 47

Bloqueo de la anulación manual

En el caso de una falla eléctrica, puede ser necesario bloquear la cubierta en su lugar mientras se "engancha" la manija de anulación. Esto ayuda a prevenir el robo de la unidad, o de sus componentes, y proporciona protección total de sus elementos.

Con la manija de liberación en la posición abierta, deslice el interruptor de anulación, ubicado en el interior de la manija hacia el motor, y se escuchará un "clic" una vez que se haya ubicado correctamente. Vuelva a colocar la manija en la posición cerrada o bloqueada. Esto permite el funcionamiento manual continuo de la puerta mientras se asegura que la cubierta permanezca asegurada en su lugar. Ver Figura 48.

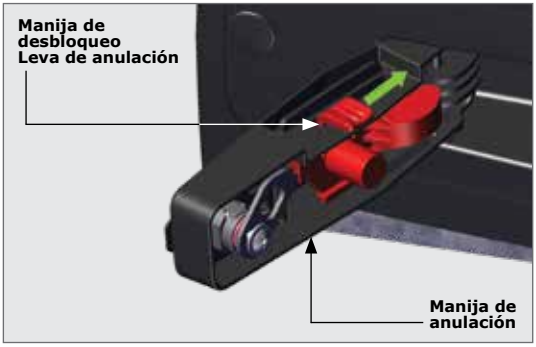


FIGURA 48

Para volver a activar el **D5-EVO SMART** (es decir, poner el motor en anulación o liberación manual bloqueado), empuje la leva de la manija de anulación hacia la izquierda y luego deslícela hacia la cerradura. Ver Figura 49.

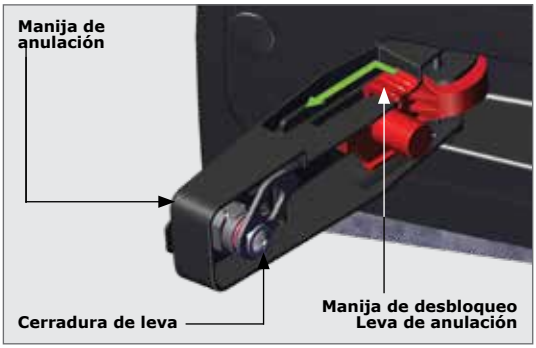


FIGURA 49

7.8. Ajuste de altura

El exclusivo sistema de altura del **D5-EVO SMART** se ajusta desde la parte superior del motor. Esto agrega más seguridad al sistema, ya que no es posible acceder a los tornillos de seguridad desde el exterior del motor.

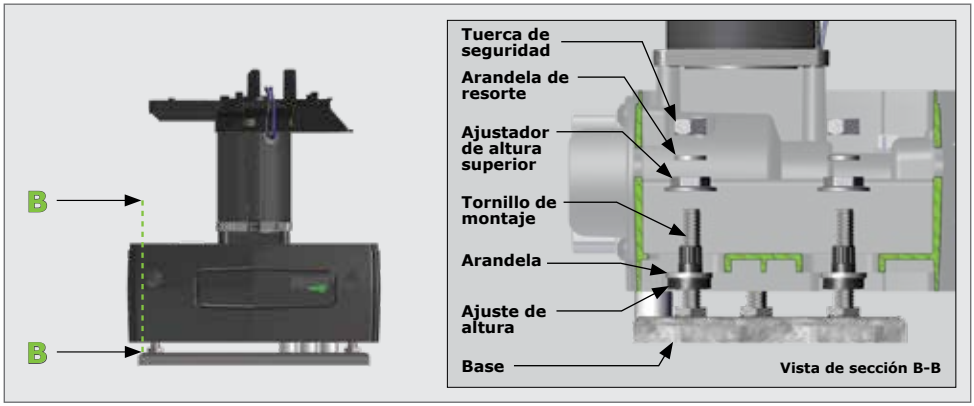


FIGURA 50

Solo agregue las arandelas de resorte y las tuercas de bloqueo una vez que se haya instalado la cremallera y la altura del motor sea correcta. Ver la Sección 7.9.2. - "Finalizar el ajuste de altura".

Coloque un ajuste de altura en cada tornillo de montaje para que se enganche con los dientes de ajuste de altura inferior.

Observe la orientación del ajuste de altura superior como se muestra en las Figuras 50 y 51.

Con una llave de trinquete y un enchufe de 19mm, gire la parte superior de ajuste de altura en sentido antihorario para levantar el motor, o gire hacia la derecha para bajar el motor.

Usando un nivel magnético de aluminio, asegúrese de que el motor esté nivelado. De lo contrario, utilice el ajuste de altura para nivelar el motor.

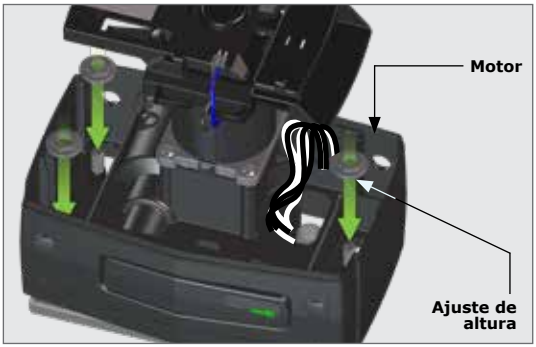


FIGURA 51

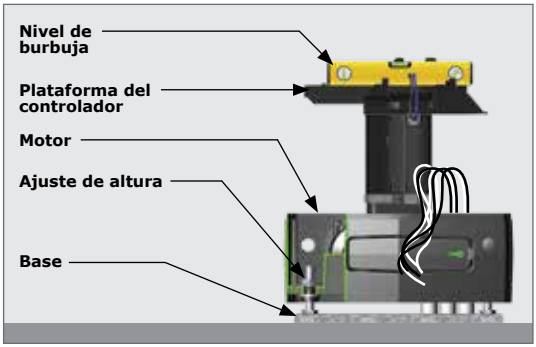


FIGURA 52

7.9. Montaje de la cremallera

La cremallera debe estar bien montada en el lateral de la cochera. Debe estar paralela al riel de la puerta y debe haber una separación de 2-3mm, entre los dientes de la cremallera y los dientes del piñón.

Antes de montar la cremallera, eleve el motor 3mm más.

Asegúrese de que el motor **D5-EVO SMART** esté en modo de accionamiento manual. Consulte la sección 7.7 - "Accionamiento Manual".

Empiece con la puerta totalmente abierta o cerrada.

Deslice el **D5-EVO SMART** hacia atrás, en dirección a la puerta, hasta que el piñón quede justo por debajo del punto en el que la cremallera se fija a la puerta.

Apoye la cremallera directamente sobre el piñón, (deje que engrane completamente) mientras suelda/ atornilla la cremallera en posición.

eva la puerta de manera que la soldadura no se realice directamente sobre el piñón, ya que esto podría dañar el piñón o el engranaje.

Nivele el otro extremo y fíjelo al lateral de la puerta, como se muestra en la figura 55.

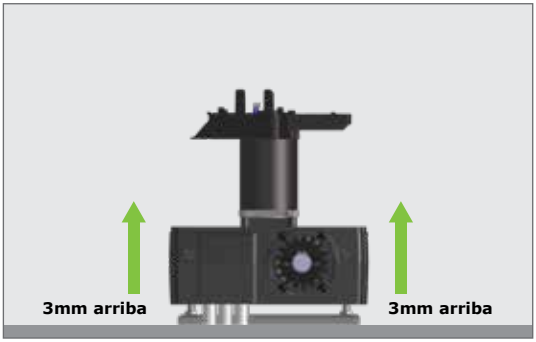


FIGURA 53

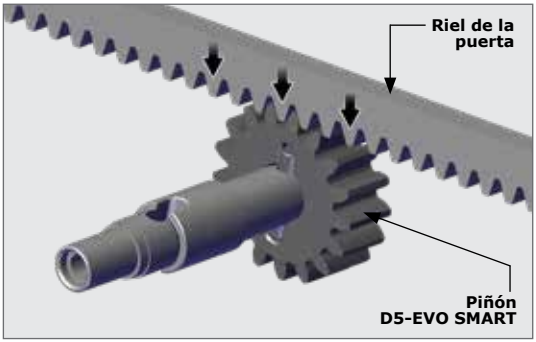


FIGURA 54

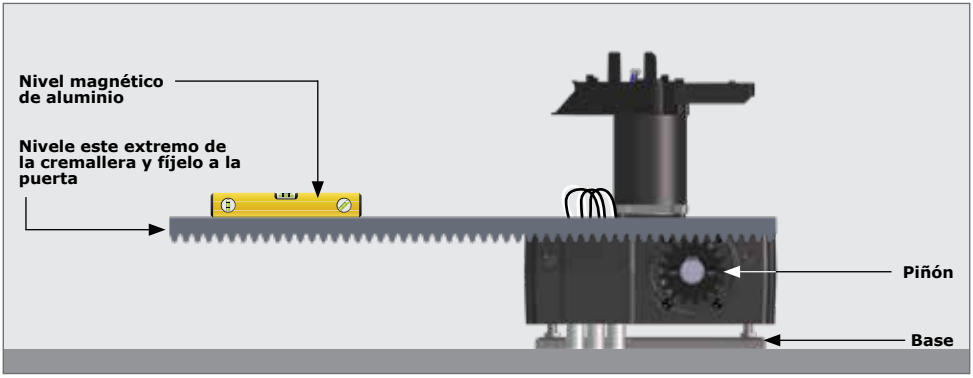


FIGURA 55. CREMALLERA Y MOTOR DESDE LA PERSPECTIVA DE LA PUERTA

Consulte las instrucciones sobre cómo fijar los diferentes tipos de la cremallera a una puerta en la Sección 7.9.1. - "Montaje de diferentes tipos de cremallera en la puerta".

Deslice la puerta hasta la mitad de la primera sección y nivele el extremo no fijado, asegurándose de que la cremallera esté apoyada en el piñón, sin presionarla. Continúe así para fijar todas las secciones.

Antes de fijar completamente cada sección de la cremallera, deslice la puerta hacia atrás y hacia delante a lo largo de la sección, verificando que la cremallera sólo se apoye en el piñón, y no presione sobre él.

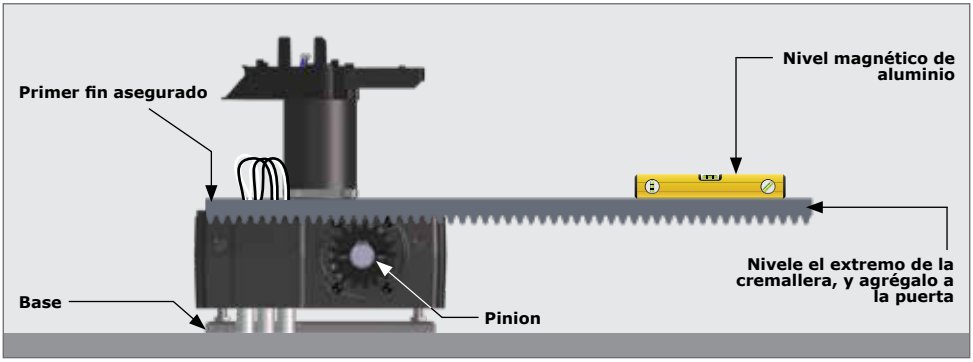


FIGURA 56. LA CREMALLERA Y MOTOR DESDE LA PERSPECTIVA DE LA PUERTA

Baje el motor 3mm para conseguir la distancia requerida entre los dientes de 3mm.

Asegúrese de que los pernos de montaje del motor estén bien ajustados.

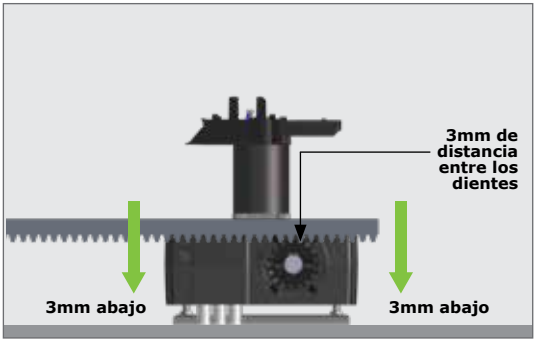


FIGURA 57

7.9.1. Ajuste de diferentes tipos de cremalleras a la puerta

Cremallera de Acero

Fije la cremallera de acero con los soportes angulares proporcionados. Los soportes deben estar separados a no más de 300mm.

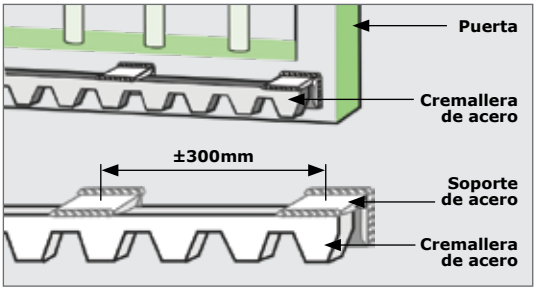


FIGURA 58

Al unir diferentes longitudes de la cremallera de acero, una manera simple de garantizar que se logre el espacio de paso correcto es sujetar un pequeño corte entre las dos piezas.

No suelde el corte a la puerta o a la unión.

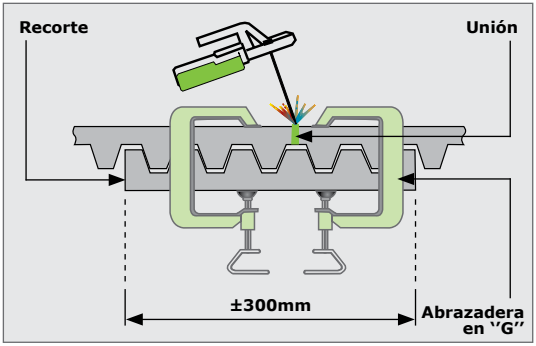


FIGURA 59

Cremallera RAZ

Fije la cremallera RAZ al costado de la puerta con los tornillos TEK proporcionados. Utilice las ranuras verticales para permitir el ajuste

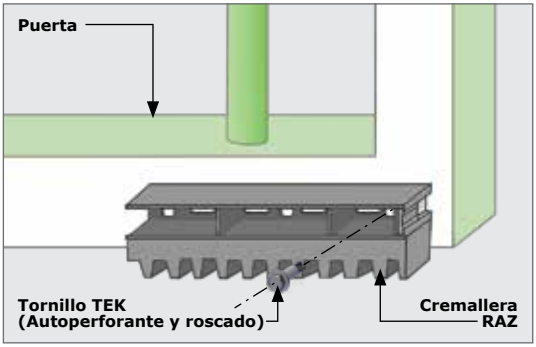


FIGURA 60

Al instalar la cremallera RAZ, es más fácil comenzar por la derecha y trabajar hacia la izquierda.

Las secciones de la cremallera RAZ simplemente se entrelazan entre sí.

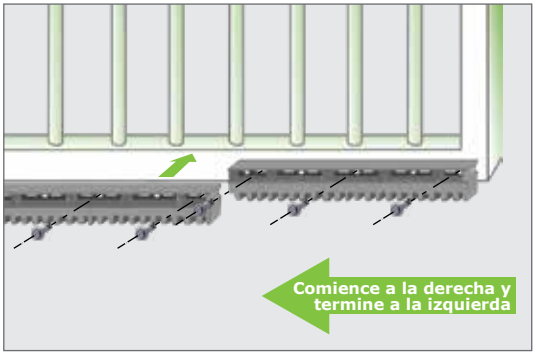


FIGURA 61

Coloque un tornillo adicional a través de las ranuras horizontales para asegurar la cremallera a la puerta directamente encima del piñón cuando la puerta esté en la posición cerrada, peatonal, y abierta, como se muestra en la Figura 62.

Coloque un tornillo adicional a través de las ranuras horizontales en los extremos de cada sección de la cremallera para fortalecer aún más las uniones.

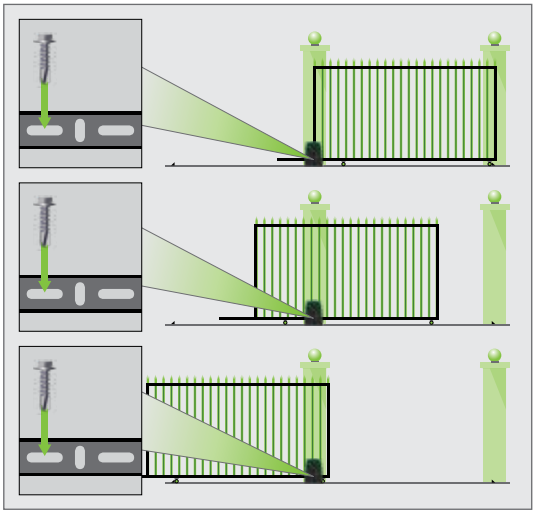


FIGURA 62

Cremallera de Nailon

Fije la cremallera al costado de la puerta con tornillos TEK.

Asegúrese de utilizar todos los orificios de montaje proporcionados en la sección angular.

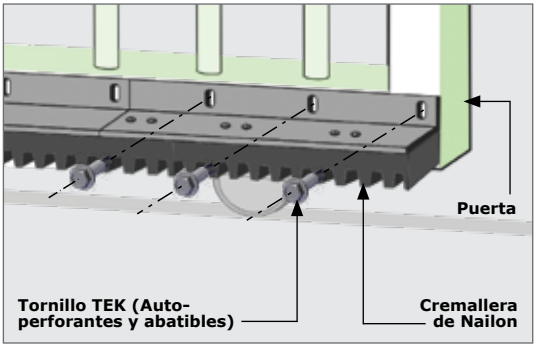


FIGURA 63

Al unir dos longitudes, simplemente junte cada sección firmemente para asegurar que se logre el paso correcto.

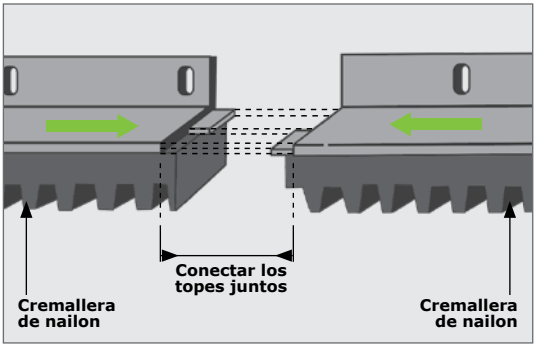


FIGURA 64

7.9.2. Finalizar el ajuste de altura

Deslice el **D5-EVO SMART** lejos de la puerta para que la cremallera esté centrada sobre el piñón.

El ajuste final de la posición del motor debe hacerse en este punto.

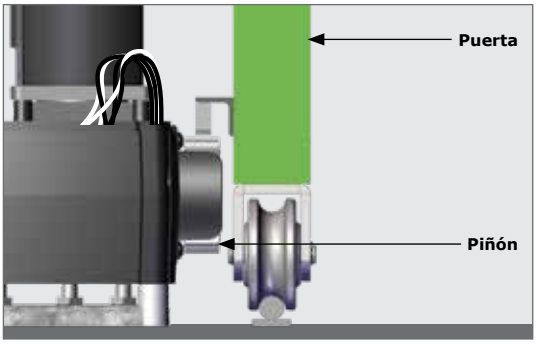


FIGURA 65

7.9.2.1. Instalación del arnés de tierra

Coloque el extremo de terminales aislados al arnés de tierra, luego, en el tornillo de montaje al lado derecho del motor.

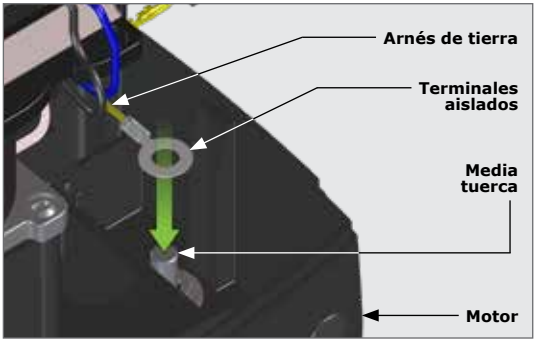


FIGURA 66

Para garantizar que el arnés de tierra pueda alcanzar el cargador una vez conectado al tornillo de montaje. Se recomienda que se coloque en el ángulo representado por la línea media, pero no en un ángulo que exceda las líneas en ambos lados, ya que el arnés de tierra no podrá alcanzar el cargador.

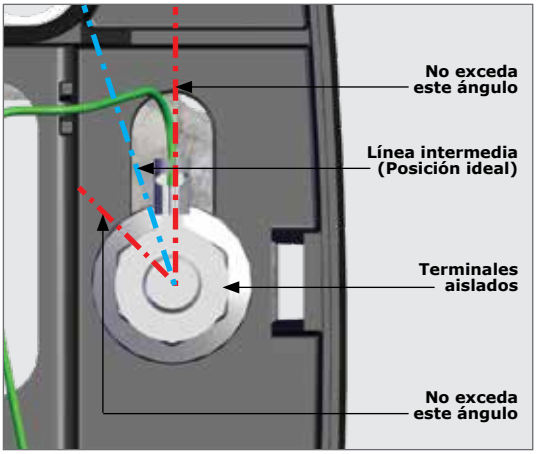


FIGURA 67

Dirija el arnés de tierra hacia la izquierda y colóquelo en el espacio de la gestión de cables como se muestra en la Figura 68.

El arnés de la tierra necesita ser conectado debajo la batería en una etapa siguiente.

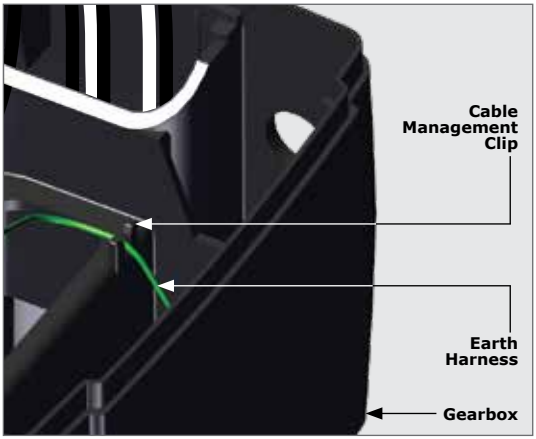


FIGURA 68

7.9.2.2. Instalación de las arandelas y de los tornillos de seguridad

Solo agregue las arandelas y los tornillos de seguridad una vez que se haya instalado la cremallera y que la altura del motor sea la correcta.

Coloque una arandela y un tornillo de seguridad en cada uno de los tornillos de montaje. Sujete todos los tornillos de seguridad con una llave de 17mm para asegurar el arnés de tierra y la altura del **D5-EVO SMART** firmemente en posición.

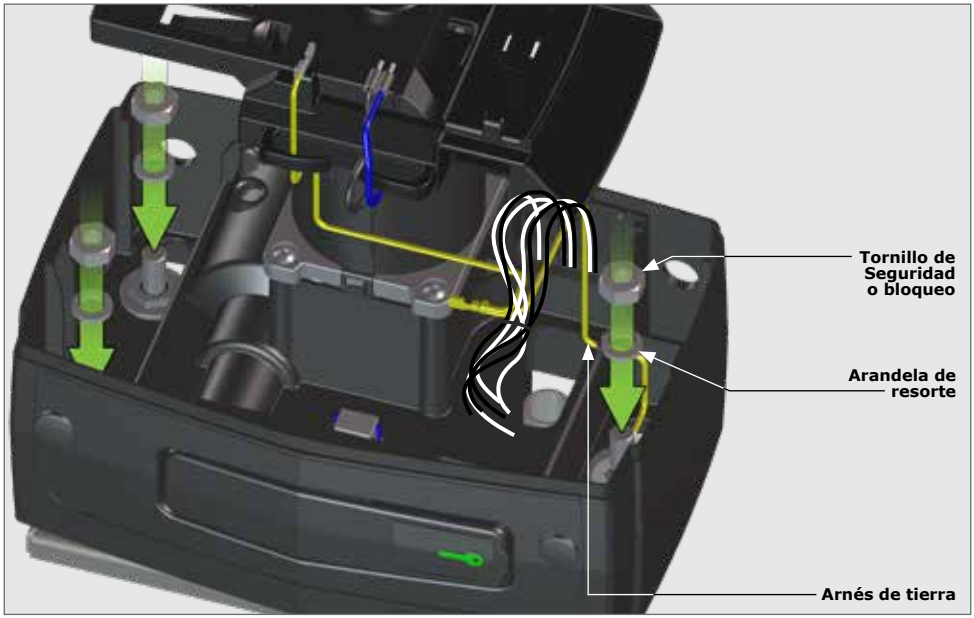


FIGURA 69

7.10. Montaje del D5-EVO SMART

7.10.1. Sensor de anulación

Si el sensor de anulación se ha quitado anteriormente, tome nota de cómo se vuelve a colocar en posición correcta, antes de continuar con la instalación.

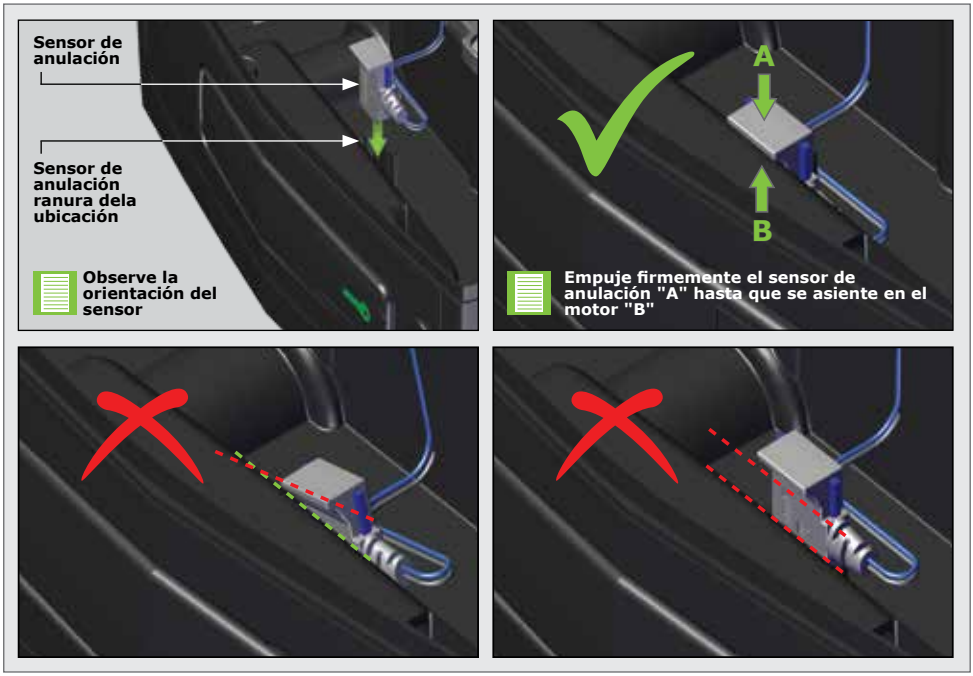


FIGURA 70. SENSOR DE ANULACIÓN

7.10.2. Arnés del sensor de anulación

Es importante asegurarse de que el arnés del sensor de anulación pase por la ubicación correcta al volver a colocar la bandeja de la batería en su posición.

El arnés del sensor de anulación se coloca directamente en frente del motor.

Hay una ranura ubicada en medio de la bandeja inferior de la batería, a lado del motor. El arnés debe ir entre el motor y la bandeja de la batería inferior a medida que la bandeja de la batería inferior se vuelva a colocar en posición.

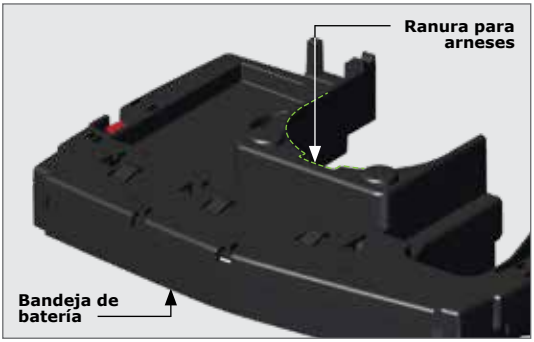


FIGURA 71

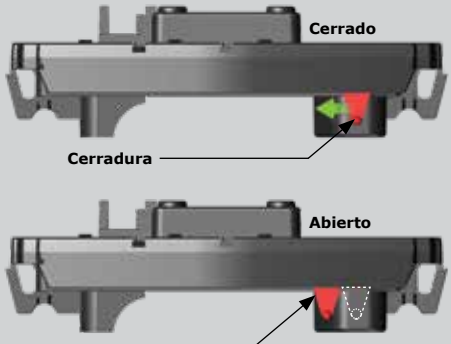
7.10.3. Ajustar la bandeja inferior de la batería y el cargador en su lugar

Asegúrese de que la cerradura de leva esté en la posición "abierta" y de que la manija de anulación esté parcialmente abierta.

Coloque la bandeja inferior de la batería en su posición, mientras hace esto, ajuste el cable y los arneses a través. Se escuchará un clic en ambos lados si la bandeja está bien montada.

Asegúrese de que la cerradura accionada por leva esté en la posición correcta antes de volver a colocar la bandeja inferior de la batería en el motor, es decir, empújelo hacia la izquierda.

Consulte Sección 7.4 - "Preparar el **D5-EVO SMART** para la instalación" para obtener más información sobre las posiciones.



Observe la posición del arnés del sensor de anulación.

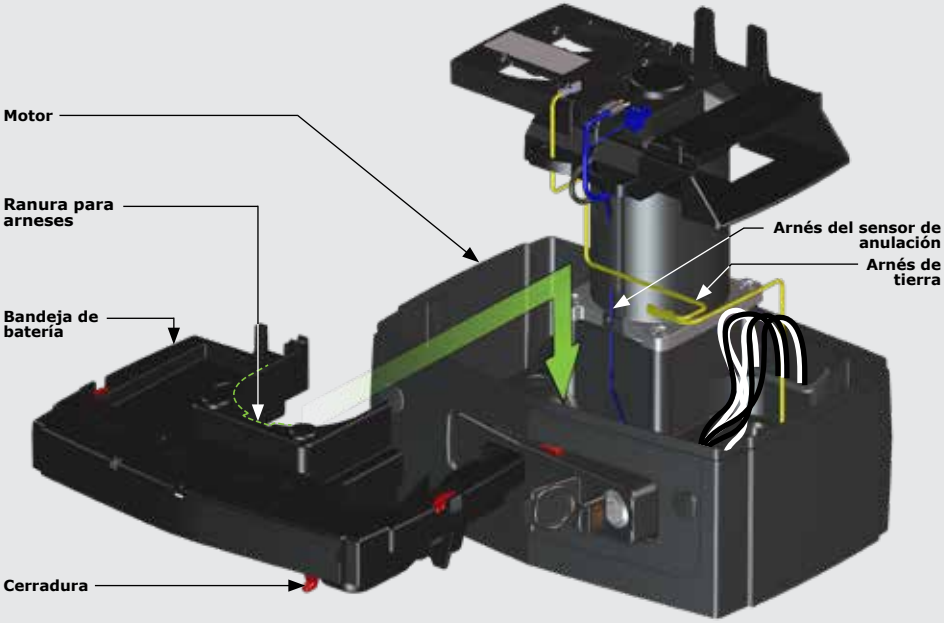


FIGURA 72. PONER LA BANDEJA INFERIOR DE LA BATERÍA

Vuelva a colocar el cargador en posición, alineando las tres patas de la parte inferior del cargador, con las tres ranuras que se encuentran en la parte superior de la bandeja inferior de la batería.

Coloque los pernos del cargador en los tres orificios de la bandeja inferior de la batería. Presione firmemente el cargador hacia abajo y empújelo hacia el motor, deslizándose a lo largo de las ranuras.

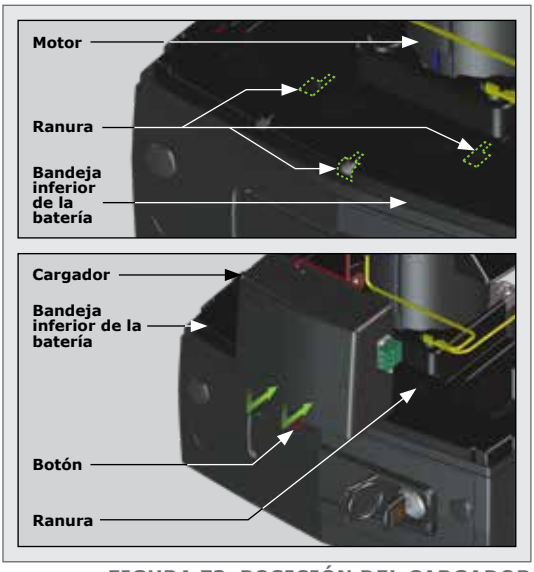


FIGURA 73. POSICIÓN DEL CARGADOR

7.10.4. Colocar el controlador de nuevo en posición

Incline el controlador y alinee los espacios estrechos con los enganches que se muestran en la figura 74.

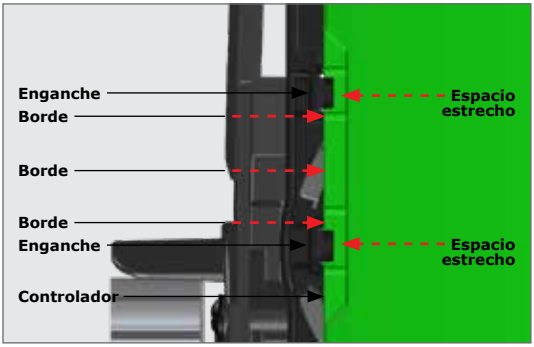


FIGURA 74

Una vez alineados, coloque el controlador por debajo de los bordes del enganche y presione firmemente hacia abajo en ambos lados de la parte delantera del controlador.

Esto encajaría el controlador en los enganches de la parte delantera del compartimento de accesorios.

Se escuchará un sonido de enganche en ambos lados si se ha hecho correctamente.

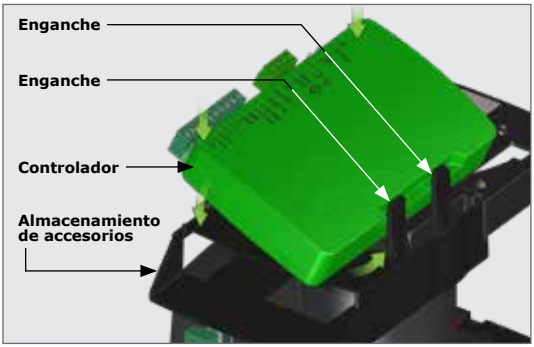


FIGURA 75

7.10.5. Conectar los cables al controlador y al cargador

Vuelva a conectar los cables del motor en la posición "A" y el cable de anulación en el punto "B" del controlador.

El cable negro del motor se conecta a la izquierda, y el azul inmediatamente a la derecha del negro.

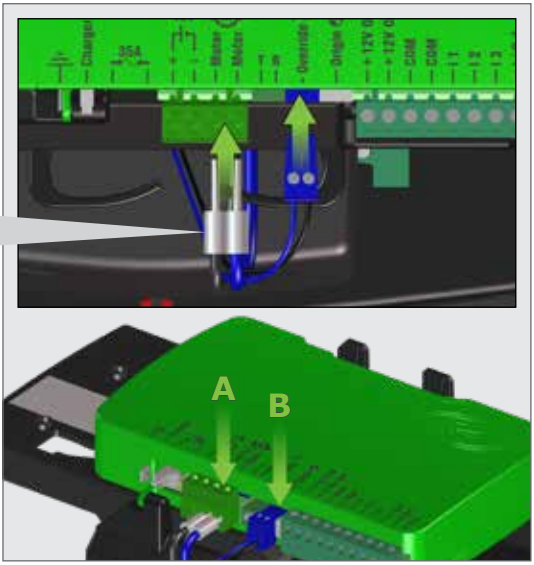


FIGURA 76

Vuelva a conectar el cable del cargador en el punto en el que se desconectó anteriormente, en la posición "C", y el cable de toma a tierra en la posición "D" del controlador.

Utilice los retenedores de los cables, situados en la parte inferior del almacén de accesorios con el fin de ordenar las conexiones y el resto de la instalación.

Conecte el otro extremo del cable de toma a tierra en el lado derecho del cargador, en el punto "E".

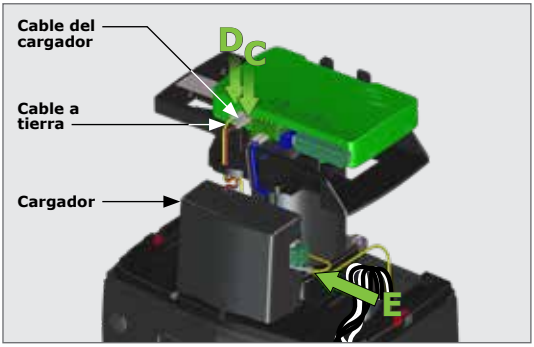


FIGURA 77

8. FINALIZAR LA INSTALACIÓN

8.1. Colocar las baterías

Desplace suavemente hacia atrás la lengüeta de la izquierda situada detrás del controlador. Esto permitirá que todo el conjunto superior se desplace hacia delante.

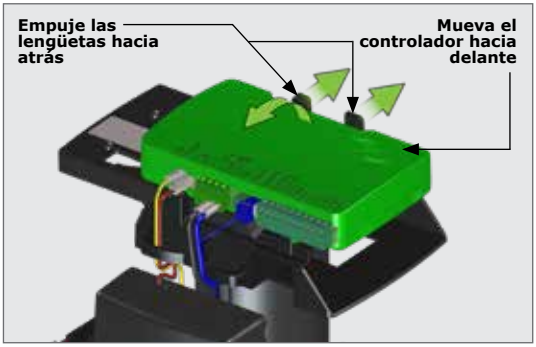


FIGURA 78

Empuje las dos lengüetas de la base hacia la derecha. Esto permitirá que la base se mueva hacia la derecha.

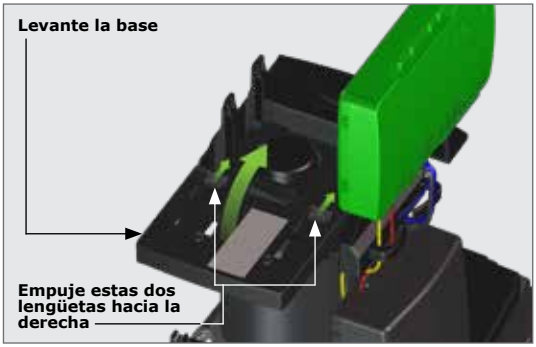


FIGURA 79

Coloque una batería en el área designada que se encuentra en la parte superior de la bandeja inferior de la batería a la izquierda.

Observe la orientación de la batería. Asegúrese de que los terminales de la batería estén siempre orientados en la misma dirección que el cargador.

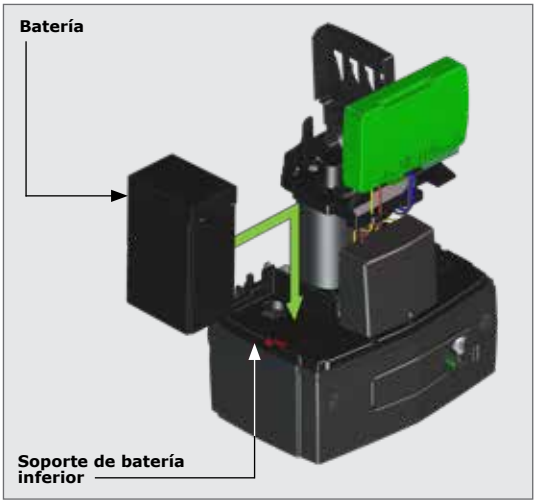


FIGURA 80

Vuelva a colocar el conjunto superior sobre la batería y al controlador.

Si esto se hace correctamente, debería escucharse un sonido de encaje.

Si el controlador y el conjunto superior no encajan correctamente en posición, se producirá un comportamiento errático del motor.

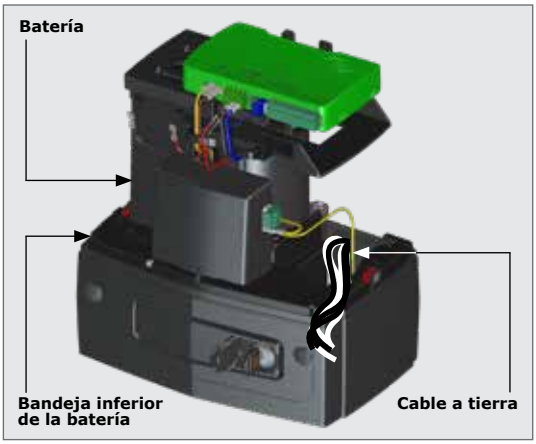


FIGURA 81

Conecte la batería con el cable incluido y asegúrese de que esté conectada al controlador en la posición "F".

Pase los cables de los accesorios alrededor de la parte posterior del cargador y a través de los retenedores de los cables que se encuentran en la parte delantera del controlador.

Asegúrese de que las conexiones de la batería coincidan con los terminales de la batería seleccionados ROJO con ROJO, NEGRO con NEGRO.

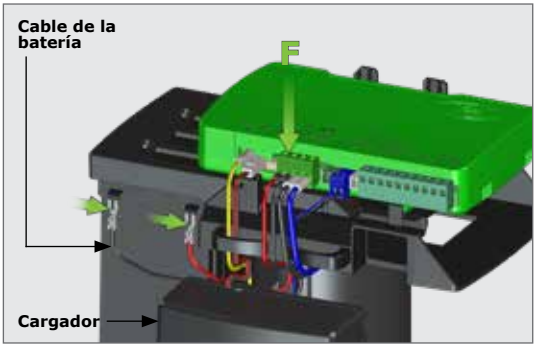


FIGURA 82

Vuelva a colocar la tapa de los cables en posición como se muestra en la figura 83. Observe la orientación de la tapa - La flecha debe apuntar hacia la parte delantera del motor.

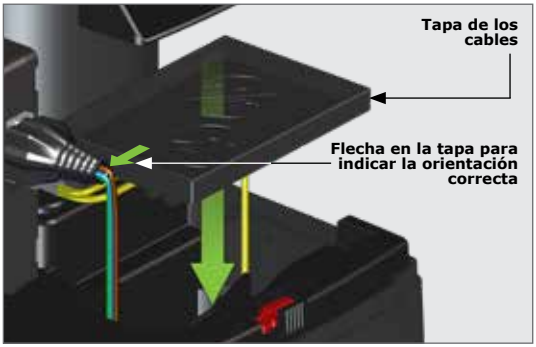


FIGURA 83

8.2. Instalación y almacenamiento de accesorios

Hay un espacio exclusivo por debajo del controlador **D5-EVO SMART** para instalar y guardar cómodamente cualquier accesorio conectado al motor.

Conecte el dispositivo auxiliar al motor y colóquelo en el espacio correspondiente.

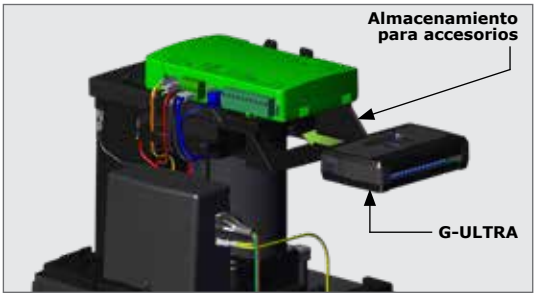


FIGURA 84

8.3. Conexión del controlador en la configuración por defecto

Los terminales de entrada y salida del controlador **D5-EVO SMART** tienen por defecto la siguiente configuración;

Terminal del controlador	Configuración por defecto
E1	Activación (TRG)
E2	Peatonal (PED)
E3	Sensor infrarrojo para cierre (IRBC)

Terminal del controlador	Configuración por defecto
E/S4	Estado de la puerta
E/S5	Sin asignar
S6	Sin asignar

TABLA 2

8.3.1. Conexión de sensores infrarrojos de cierre (sensores infrarrojos i5)

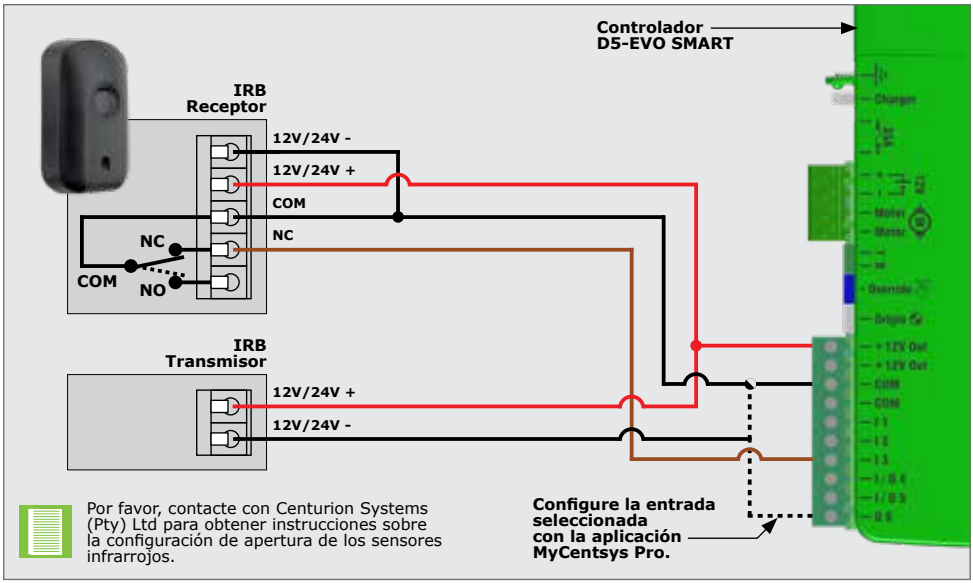


FIGURA 85

8.3.2. Conexión de sensores infrarrojos de cierre (sensores infrarrojos Photones)

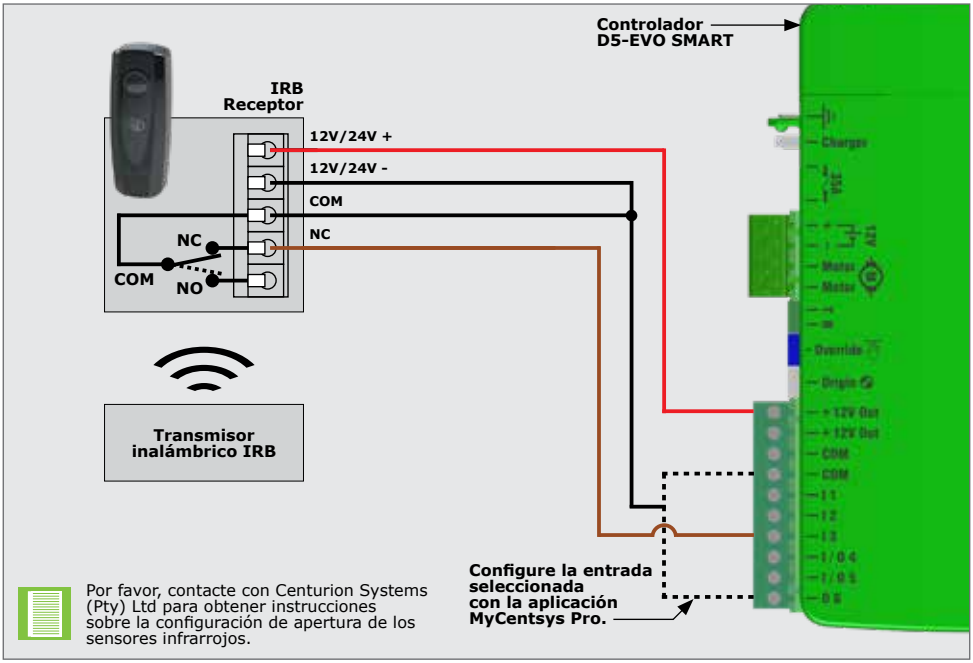


FIGURA 86

8.3.3. Conexión de sensores de Seguridad SMART inalámbrico Photon

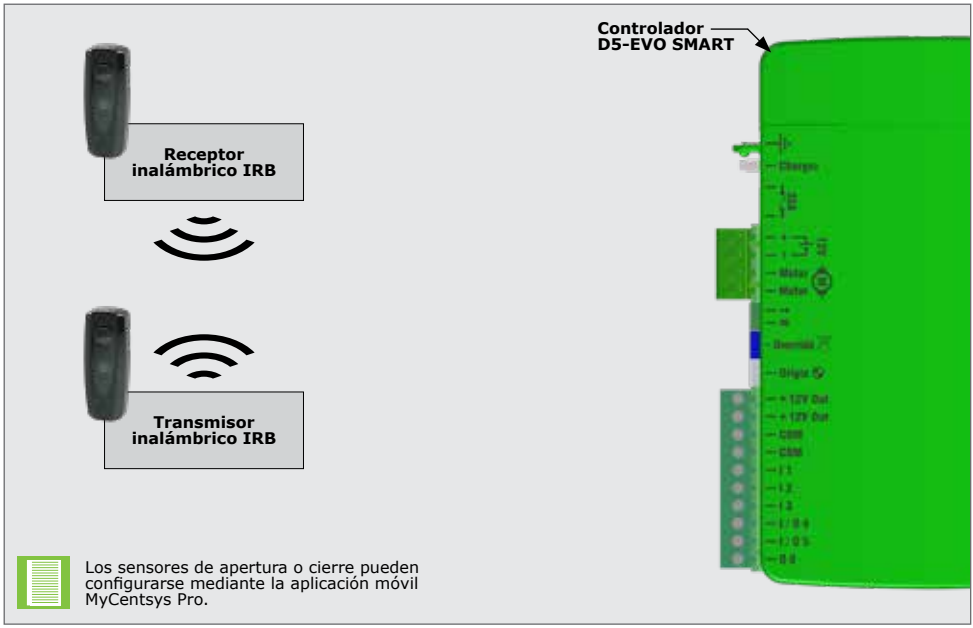


FIGURA 87

8.3.4. Conexión del receptor de radio externo y detector de bucle

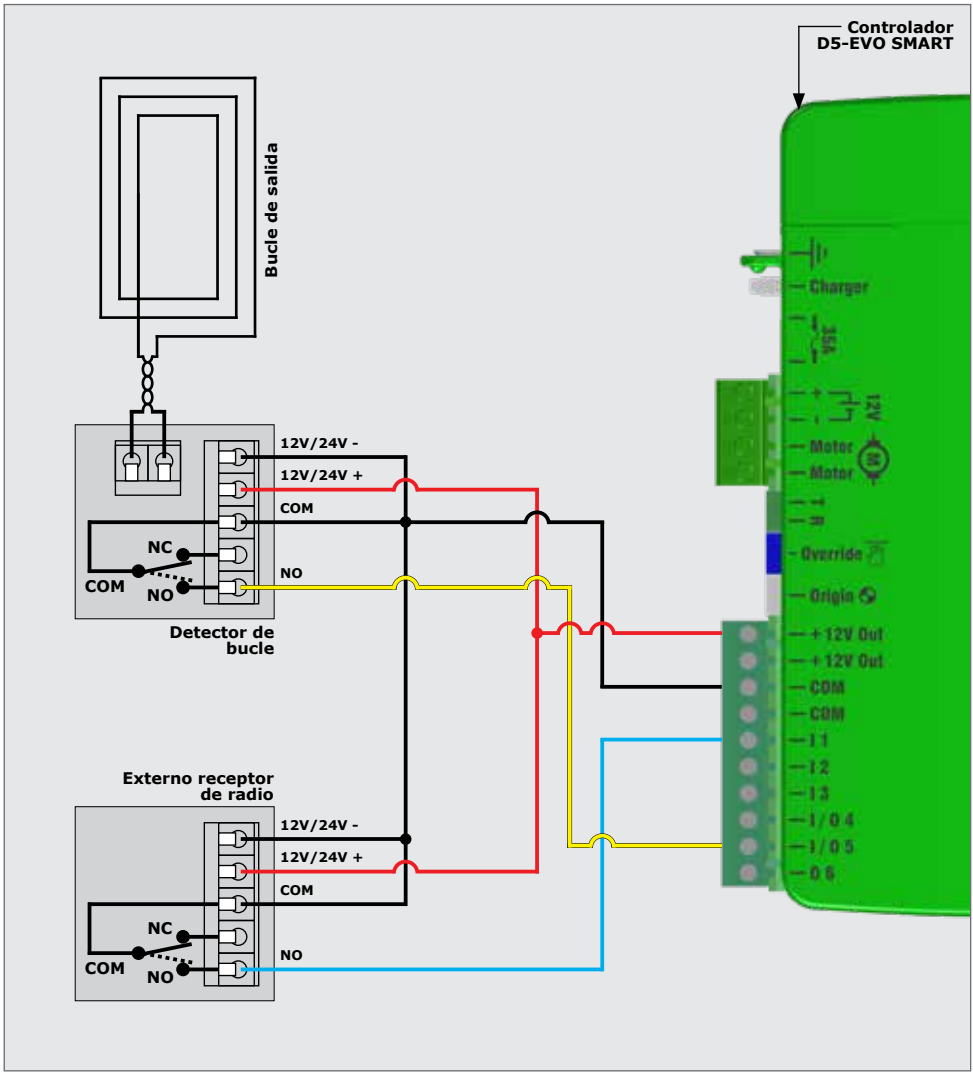


FIGURA 86

8.3.5. Conexión de paneles solares

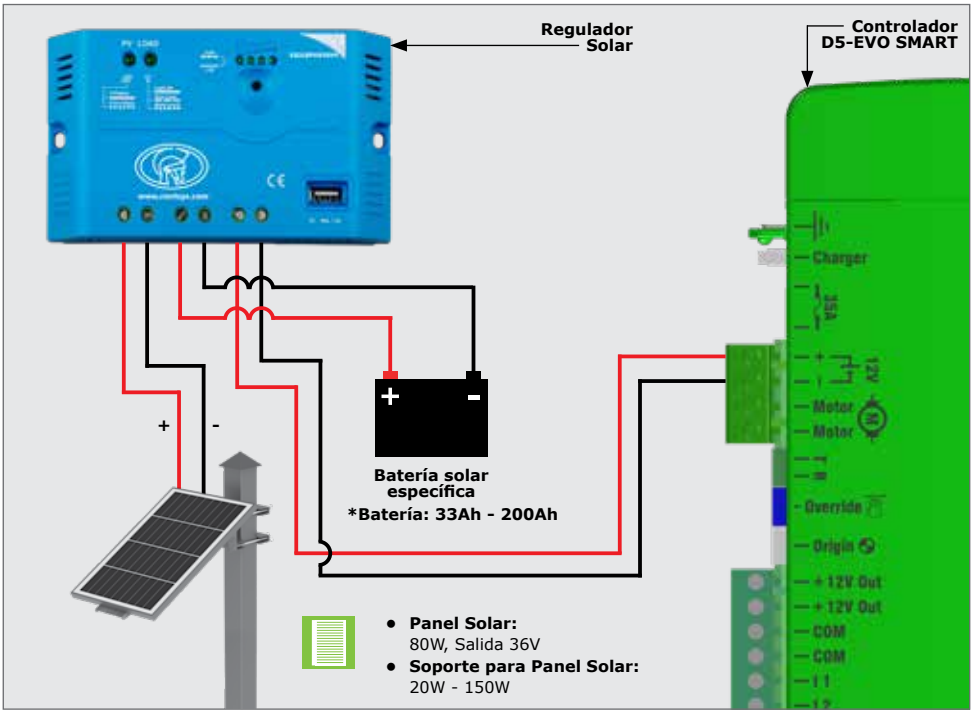


FIGURA 87

8.3.6. Conexión G-ULTRA al D5-EVO SMART

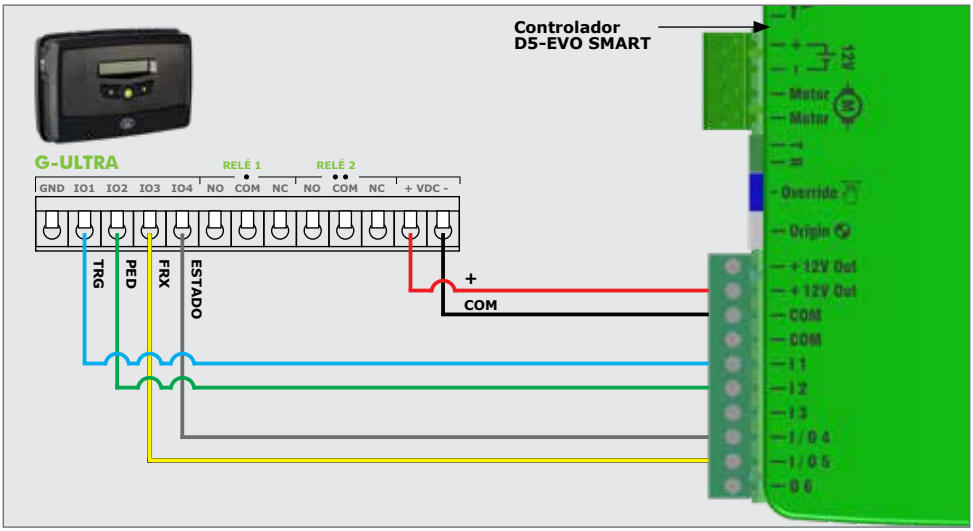


FIGURA 88

8.3.7. Instalación cable a tierra

Para mayor protección contra sobre-tensiones, se puede instalar un cable a tierra[1]. Conecte el cable de tierra por detrás y debajo del **D5-EVO SMART**. Ajuste el tornillo de montaje el cual se encuentra a la derecha del motor y ajuste el cable a tierra por medio de una terminal aisladora.
Consulte la Sección 7.9.2.1. - "Conexión del arnés de tierra".

Utilice el clip de administración de cables para mantener los cables ordenados y fuera del camino.

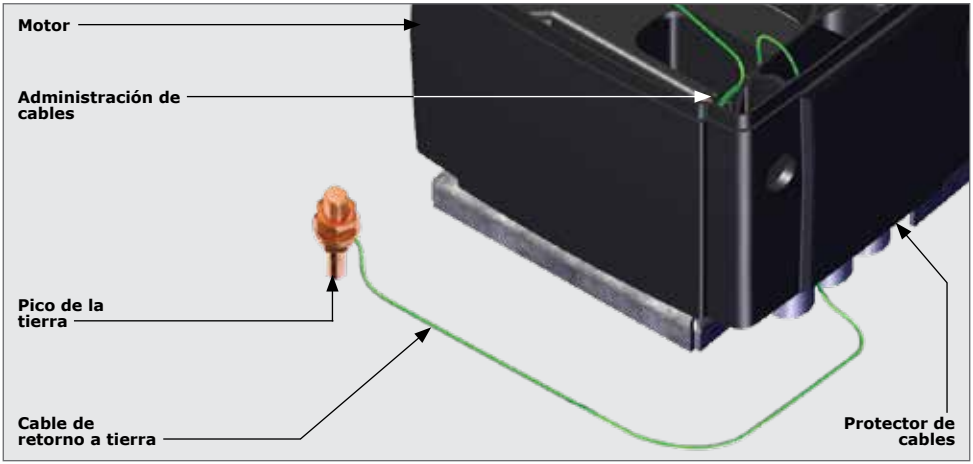


FIGURA 89

1. No se proporciona con el **D5-EVO SMART**.

8.3.8. Diagrama de Cableado de Sirena de 12V para D5-EVO SMART

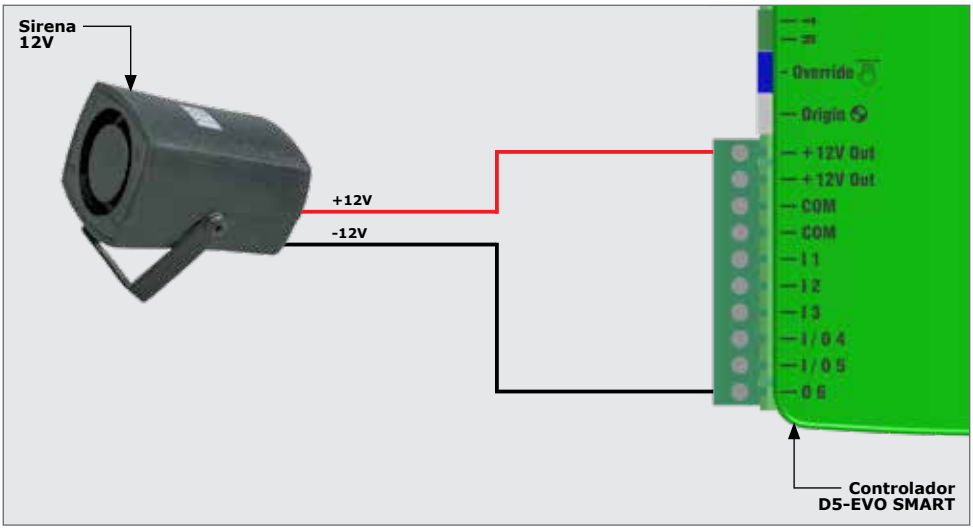


FIGURA 90

8.3.9. Sincronización de dos Operadores D5-EVO SMART

El siguiente diagrama ilustra cómo conectar dos controladores **D5-EVO SMART** para que el funcionamiento de los operadores este sincronizado.

Configure los ajustes de la siguiente manera para los respectivos controladores;

AJUSTES DEL CONTROLADOR MAESTRO

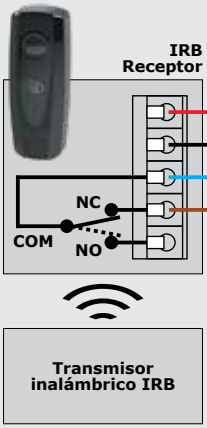
ESTADO DE LA PUERTA

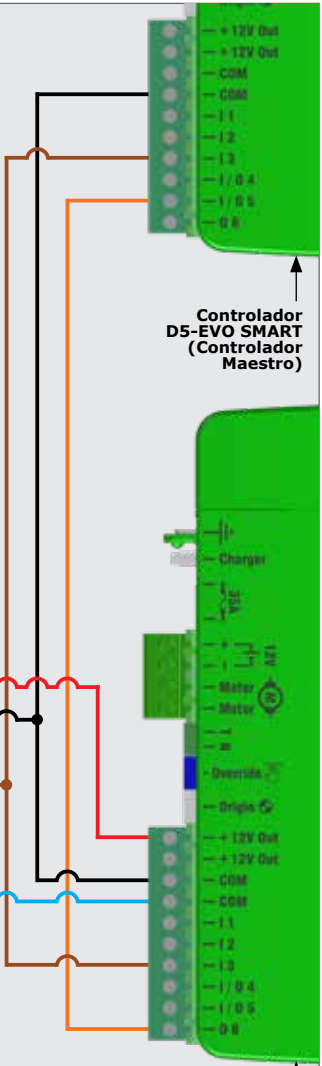
- Estado de la puerta externa ...**ENCENDIDO**
- Estado Asignado .....**ABIERTO Y ABIERTO**
  (Todos los demás indicadores deben estar apagados)
- Asignar E/S a .....**E/S 5**

AJUSTES DEL CONTROLADOR ESCLAVO

ACTIVACION DE PUERTA

- Asignar E/S FRX a .....**E/S 5**
- Activar Autocierre .....**ON**
- Temporizador de cierre automático ...**1 SEGUNDO**





Las vigas de seguridad deben configurarse para E/S 3 tanto en el maestro como en el esclavo Controladores.

Todos los activadores deben programarse o conectado al controlador maestro solamente.

FIGURA 91

8.4. Puesta en marcha el sistema

1. Escanee el código QR en la Figura 92.
2. Seleccione la tienda de aplicaciones aplicable al sistema operativo que se está utilizando, ya sea Apple iStore o Android Google Play.
3. Descargue e instale la aplicación.

FIGURA 92

Alternativamente, vaya directamente a la tienda de aplicaciones del sistema operativo que está utilizando y busque la aplicación "MyCentsys Pro". Descargue e instale la aplicación su teléfono móvil.

1. Una vez instalado, abra la aplicación.
2. De la lista de motores de garaje, seleccione el motor que sea aplicable a la instalación.
3. Use la aplicación siguiendo las instrucciones para configurar el **D5-EVO SMART**.

La funcionalidad de guardar usuarios Admin en la aplicación MyCentsys Pro no está disponible en Chile. El usuario deberá autenticarse cada vez que se requiera una conexión móvil con el motor SMART.

8.4.1. Aplicación Remota MyCentsys

Presentamos un centro de comando intuitivo y fácil de usar para todos los dispositivos SMART y ULTRA. MyCentsys Remote pone el control y la flexibilidad definitivos al alcance de tus dedos, ofreciendo una experiencia todo en uno y completamente personalizable para tus soluciones de automatización de acceso compatibles. Descarga MyCentsys Remote gratis escaneando el código QR.

1. Escanea el código QR en la Figura 92.
2. Selecciona la tienda de aplicaciones correspondiente al sistema operativo que estés utilizando, ya sea la App Store de Apple, Google Play Store para Android o la Huawei App Gallery.
3. Descarga e instala la aplicación.

Como alternativa, vaya directamente a la tienda de aplicaciones del sistema operativo que esté utilizando y busque la aplicación "**MyCentsys Remote**". Descargue e instale la aplicación en el teléfono inteligente.

1. Una vez instalada, inicie la aplicación.
2. Regístrese con los detalles pertinentes.
3. Seleccione el "+ SMART".
4. De la lista de operadores, elija el operador que corresponda a esta instalación.
5. Espere el mensaje de dispositivo añadido después de tocar en el operador seleccionado.
6. Seleccione el operador en la pantalla principal para ver todos los disparadores disponibles y el estado del dispositivo.

Una vez conectados todos los accesorios y cables necesarios, asegúrese de que el cierre de leva esté en la posición "**desbloqueada**" y coloque la cubierta del **D5-EVO SMART** en el engranaje.

Una vez que la cubierta esté asegurada en posición, bloquee la cerradura de leva para bloquear la cubierta en posición.

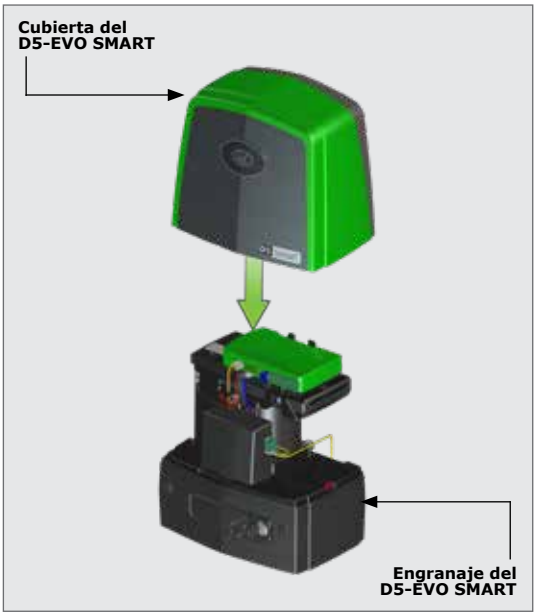


FIGURA 93

8.5. Aplicar la calcomanía de advertencia

Aplique las calcomanías de advertencia proporcionadas para la puerta como se indica en el reverso de la calcomanía.

FIGURA 94

9. MANTENIMIENTO GENERAL

9.1. Mantenimiento de la puerta

Descripción	Frecuencia	Acción correctiva
Asegúrese de que el riel de la puerta esté libre de escombros en todo momento	Diariamente	Limpiar alrededor de la puerta y del motor
Asegúrese de que el los topes finales sean resistentes y seguros	Cada 3 meses	Si los topes finales están dañados o flojos, comuníquese con un instalador para poder reemplazar
Compruebe que el bastidor esté montado de forma segura en la puerta en toda su longitud	Cada 3 meses	Comuníquese con un instalador
Póngase en contacto con un instalador para inspeccionar y verificar que todo el equipo de seguridad. Por ejemplo, los sensores de seguridad	Cada 6 meses	N/A
Asegúrese de que la puerta se mueva sutilmente cuando esté en modo manual. Revise los rodillos guía en busca de signos de desgaste	Cada 6 meses	Coloque el motor en anulación manual. Si las los rodillos guía están excesivamente desgastados, comuníquese con un instalador para reemplazar
Revisa la pista para daño o corrosión	Cada 6 meses	Si el riel está dañado, póngase en contacto con un instalador para reemplazar
Asegure la puerta peatonal o de emergencia con una cerradura que funcione sin problemas	Cada 6 meses	Lubricante en seco si es necesario (grafito)

TABLA 3

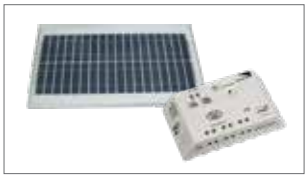
9.2. Mantenimiento del D5-EVO SMART

¡Antes de realizar cualquier mantenimiento, asegúrese de que el D5-EVO SMART esté aislado!

Descripción	Frecuencia	Acción correctiva
Compruebe si hay infestaciones de insectos	Cada 3 meses	Limpie y elimine cualquier suciedad que esté dentro o alrededor del motor. Inserte una bola anti-polilla, que puede ayudar a repeler insectos, en la parte inferior del motor.
Verifique que las medias tuercas M10 estén bien sujetas en los tornillos de la placa de cimentación	Cada 6 meses	Retire las baterías, baje la bandeja de la batería y elimine la acumulación de arena
Verifique que no tenga acumulación de arena dentro del motor	Cada 6 meses	Si la malla está demasiado floja o la cremallera está montada sobre el piñón, comuníquese con un instalador para corregir
Verifique el piñón y el acoplamiento de la cremallera	Cada 6 meses	Si el piñón está excesivamente desgastado, contactar a un instalador para reemplazar
Verificar el estado del piñón	Cada 6 meses	Lubricar en seco si es necesario (grafito)
Verifique el estado del cierre de leva	Cada 6 meses	Asegúrese de que la unidad esté
Si se utiliza, compruebe el estado de la jaula antirrobo	Cada 6 meses	cumpliendo su propósito
Si se utiliza, compruebe el estado de la cerradura de la jaula antirrobo y que funcione.	Cada 6 meses	Lubricar en seco si es necesario (grafito)

TABLA 4

10. PRODUCTOS AUXILIARES



Solución para el Suministro de Energía Solar

Alternativas para el suministro eléctrico del sistema, consulte a su distribuidor de CENTURION.

Sensores de Seguridad Photon SMART

Sensores infrarrojos totalmente inalámbricos. Siempre recomendados en cualquier instalación automatizada SMART.

Jaula Antirrobo y Candado

El diseño patentado proporciona una excelente disuasión contra los robos, manipulaciones y vandalismo.

G-ULTRA

La solución GSM definitiva para controlar y activar el motor a través del teléfono móvil.

G-SPEAK ULTRA

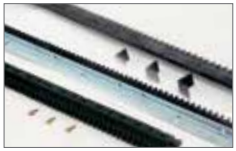
Responda a su interfono desde cualquier lugar, para mayor seguridad y comodidad, gracias a la tecnología 4G.

Estación de Control

Estación de comunicaciones para el intercomunicador GSM G-SPEAK ULTRA – disponible en carcasas de plástico resistente tanto como en carcasas metálicas resistentes y estilizadas.

Sirena SMART 12V-24V

Lo último en seguridad, diseñado para integrarse a la perfección con sus motores SMART, para puertas y portones.



Cremallera de Metal, Nylon RAZ o Angular Nylon

Una variedad de cremalleras disponibles en diferentes longitudes, para diferentes fuerzas.

P36

El borde sensible pasivo para puertas corredizas, proporciona protección adicional contra el aplastamiento.

Teclado SMARTGUARD o SMARTGUARDair

Teclado rentable y versátil, con cable e inalámbrico, que permite el acceso a los usuarios con un código personalizado.

Detector de Bucle FLUX SA

Permite la salida libre de vehículos de la propiedad, requiere la instalación de un bucle a tierra.

11. ENTREGA DE LA INSTALACIÓN

Una vez que la instalación se ha completado y probado con éxito, es importante que el instalador explique los requisitos de funcionamiento y seguridad.

¡NUNCA ASUMA QUE EL USUARIO FINAL SABE CÓMO OPERAR CON SEGURIDAD UNA PUERTA AUTOMATIZADA!

Incluso si el usuario ha usado un sistema anteriormente, no significa que sepa cómo usarlo de manera SEGURA. Verifique que el usuario entienda completamente los siguientes requisitos de seguridad antes de entregar finalmente la instalación.

El usuario debe comprender lo siguiente:

- Cómo operar el mecanismo de anulación manual. **(Se debe demostrar)**.
- Cómo funciona la detección de obstrucciones y todas las demás características de seguridad. **(Se debe demostrar)**.
- Todas las características y beneficios del motor, es decir, sensores, jaula antirrobo, etc.
- Todas las consideraciones de seguridad asociadas con el funcionamiento de una puerta automatizada. El usuario debe poder transmitir este conocimiento a todos los demás usuarios del sistema automatizado y debe ser consciente de esta responsabilidad.

- No active el motor de la puerta a menos que pueda verlo y pueda determinar que su área de movimiento está libre de personas, mascotas u otras obstrucciones.
- NO CRUCE EL CAMINO DE UNA PUERTA EN MOVIMIENTO. Mantenga siempre a las personas, mascotas alejados de una puerta en movimiento o en su área de movimiento.
- NUNCA DEJE QUE LOS NIÑOS OPEREN O JUGUEN CON LOS CONTROLES REMOTOS. No permita que niños o mascotas se acerquen al área de la puerta.
- Evite la proximidad con partes móviles donde los dedos, manos o ropa pueda engancharse.
- Asegure todos los controles de motor de la puerta de fácil acceso para evitar el uso no autorizado.
- Mantenga el sistema de puerta automatizado debidamente con mantenimiento y que todas las áreas estén libres de escombros y otros objetos que puedan afectar el funcionamiento y la seguridad.
- Mensualmente, verifique el sistema de detección de obstrucciones y los dispositivos de seguridad para garantizar un funcionamiento correcto.
- Todos los trabajos de reparación y servicio de este producto deben ser realizados por una persona con experiencia.
- Este producto fue diseñado y construido estrictamente para el uso documentado. ¡Cualquier otro uso no incluido en este documento puede comprometer las condiciones del funcionamiento y ser una fuente de peligro!

Centurion Systems (Pty) Ltd no acepta ninguna responsabilidad causada por el uso indebido del producto, o por un uso diferente al que fue diseñado para el sistema automatizado. Verifique que el cliente tenga en posesión la guía de usuario.

12. INFORMACIÓN DE LA GARANTÍA

Puede registrar su producto en línea por: www.centsys.com, lo ayudará a mantener un registro de su fecha de compra o instalación, número de serie, etc.

Todos nuestros productos se fabrican con extremo cuidado, se inspeccionan y prueban completamente.

Los productos suministrados por nosotros estarán sujetos a las disposiciones de las secciones 55 a 57 de la Ley de Protección al Consumidor (68/2008), excepto cuando las disposiciones de la garantía contenidas en la documentación de nuestro producto sean más favorables para el comprador. Sujeto a la garantía contenida en la documentación de nuestro producto, si corresponde, nuestros productos están garantizados por un período de veinticuatro meses después de la entrega.

Sin embargo, las baterías tienen una garantía de seis meses debido a que la naturaleza de estos productos está sujetas a un posible mal uso. Tenga en cuenta de que las garantías sólo se cumplirán sí; El producto en cuestión debe llevarse a una de nuestras sucursales o al distribuidor autorizado, para una evaluación y, si es necesario, reparación. Para los equipos que no son de nuestra fabricación, la garantía proporcionada por el fabricante original se aplicará si dicha garantía es más favorable para el comprador que las disposiciones pertinentes de la Ley de Protección al Consumidor (Ley 68/2008 de Sudáfrica) o cualquier otra ley aplicable.

Dicha garantía es válida solo una vez que se haya recibido el pago completo de dichos bienes.

Clientes de Australia:

Nuestros productos vienen con garantías que no pueden ser excluidas bajo la Ley del Consumidor de Australia. Tiene derecho a un reemplazo o reembolso por una falla mayor y compensación por cualquier otra pérdida o daño. También tiene derecho a que los productos sean reparados o reemplazados si los productos no son de una calidad aceptable.

Cualquier garantía puede ser anulada en cualquier unidad que:

1. No se ha instalado de acuerdo con las instrucciones de instalación proporcionadas.
2. Ha sido objeto de mal uso o ha sido utilizado para cualquier otro propósito que no sea el diseñado.
3. Tiene daños causados como resultado del transporte, las condiciones atmosféricas (incluidos los rayos), corrosión de las piezas metálicas, infestación de insectos, sobretensiones u otras fuerzas fuera del control del fabricante.
4. Ha sido reparado por cualquier taller y / o persona NO previamente autorizada por el fabricante.
5. Ha sido reparado con componentes no probados, aprobados o autorizados previamente por Centurion Systems (Pty) Ltd, Sudáfrica o una de sus compañías subsidiarias.

CENTURION

Conéctese con nosotros en:

@CenturionSystemsEs

@centurionsystems_es

@centurionsystems_es

@CentSys_Es

@CenturionSystemsEnEspañol

@CenturionSystemsLATAM

@CenturionSystemsEnEspañol

Suscríbase al boletín de noticias:
www.centsys.com/lat/suscribase-a-nuestro-boletin-informativo

WhatsApp – Soporte Técnico

América Latina: +27 (72) 551 2495
México: +52 (33) 2212 1037

Lunes a Viernes: 09h00 a 19h00 (CST)
Sábado: 09h00 a 14h00 (CST)

E&OE Centurion Systems (Pty) Ltd se reserva el derecho de cambiar cualquier producto sin previo aviso.

Todos los nombres de productos y marcas de este documento que van acompañados del símbolo ® son marcas comerciales registradas en Sudáfrica y en otros países, a favor de Centurion Systems (Pty) Ltd, Sudáfrica.

Los logotipos de CENTURION y CENTSYS, todos los productos y nombres de marcas en este documento que están acompañados por el símbolo TM

son marcas comerciales de Centurion Systems (Pty) Ltd, en Sudáfrica y otros territorios; todos los derechos están reservados.

Lo invitamos a contactarnos para más detalles.

ISO 9001:2015 REGISTERED FIRM

Made in SOUTH AFRICA

24 MONTH WARRANTY

Número de Doc:
1410.D.01.0004_24062024

www.centsys.com