

ÍNDICE

1. GENERAL
 - 1.1 USO NORMAL
 - 1.2 GARANTÍA
 - 1.3 TRANSPORTE Y ALMACENAMIENTO
 - 1.4 FUNCIONAMIENTO
 - 1.5 MARCADO
2. MONTAJE, CONEXIONADO Y AJUSTE
3. DISTANCIA DE PARADA
4. TEST
 - 4.1 MODULO DE CONTROL EM-17
 - 4.2 DISTANCIA DE PARADA EN BAJADA
5. MANTENIMIENTO
 - 5.1 VIDA ÚTIL

1.- GENERAL

1.1 USO NORMAL

Los sistemas UCM-PICD y UCM-PICA son dispositivos destinados a detectar y frenar el ascensor, en sentido descendente, cuando se produce un movimiento incontrolado de la cabina con el ascensor en planta y las puertas no cerradas. Son un componente de seguridad según el anexo III de la directiva de ascensores 2014/33/UE y está certificado en base a dicha directiva. Cualquier otro uso no ha sido analizado y por lo tanto no está previsto.

1.2 GARANTÍA

LUEZAR-ECO, S.L. garantiza durante el periodo de tiempo establecido por la legislación vigente el funcionamiento de su producto contra cualquier defecto de los materiales y montaje en su fabricación.

La presente garantía no será válida en los supuestos de:

- Uso inadecuado.
- Instalación incorrecta.
- Impactos superficiales.
- Conexiones eléctricas defectuosas.
- Mantenimiento inapropiado.

Y en general la no observancia de las indicaciones descritas en este manual.

Bajo ningún concepto se podrá abrir, manipular ni modificar ninguno de los componentes que forman el sistema UCM. Cualquier actuación sobre ellos debe ser realizada por LUEZAR-ECO, S.L.

LUEZAR-ECO, S.L. se reserva el derecho de modificar el contenido del presente documento sin previo aviso, anulando así la validez de revisiones anteriores.

1.3 TRANSPORTE Y ALMACENAMIENTO

Todos los componentes que forman el sistema UCM serán transportados en embalajes adecuados, de tal forma que estén protegidos en todo momento de golpes, humedad, suciedad y de las inclemencias atmosféricas.

Los distintos componentes del sistema no tienen un tiempo máximo de almacenamiento, pero si al desembalarlos se detecta visualmente cualquier daño superficial causado por golpes o humedades, previo acuerdo con LUEZAR-ECO, S.L., será devuelto a fabrica para su verificación.

1.4 COMPONENTES

Existen dos modelos de sistema UCM, UCM-PICD y UCM-PICA. Ambos se diferencian únicamente en el tipo de accionamiento del limitador, cable o correa dentada.

1.4.1 SISTEMA UCM/PICD

El sistema UCM-PICD está compuesto por:

- Dispositivo de detección (módulo de control EM-17)
- Dispositivo de actuación (limitador de velocidad de correa dentada LM18CD+AD o LF18CD+AD) equipado con un sistema antideriva
- Dispositivo de frenado (paracaídas instantáneo IT100 o IT140).

1.4.2 SISTEMA UCM/PICA

El sistema UCM-PICA está compuesto por:

- Dispositivo de detección (módulo de control EM-17)
- Dispositivo de actuación (limitador de velocidad de cable LF30CA+AD o LF20CA+AD) equipado con un sistema antideriva
- Dispositivo de frenado (paracaídas instantáneo IT100 o IT140).

1.5 FUNCIONAMIENTO

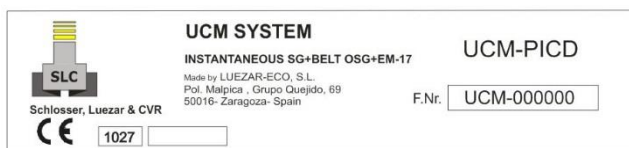
Los sistemas UCM-PICD y UCM-PICA son capaces de detectar los movimientos incontrolados de la cabina y de detenerla en sentido descendente, con el ascensor en planta y las puertas no cerradas en las condiciones descritas en el apartado 5.6.7 de la norma EN81-20. Estos sistemas han sido diseñados para ser instalados en ascensores donde solo sean posibles los movimientos incontrolados en dirección descendente como por ejemplo ascensores hidráulicos.

En funcionamiento normal, cuando la cabina llega a planta y abre puertas, el módulo de control EM-17 recibe de la maniobra las señales de nivel de planta y serie de puertas, corta la alimentación de la bobina del limitador quedando este bloqueado. Si en estas condiciones hay un movimiento incontrolado de la cabina, como el limitador de velocidad está enclavado, provoca el acuíñamiento de los paracaídas y por tanto la parada del ascensor.

Por contra cuando se realiza una nueva orden de marcha del ascensor, el módulo recibe de la maniobra las señales de puertas cerradas y motor/equipo hidráulico, alimenta la bobina y desbloquea el limitador realizando un viaje normal hasta que llega nuevamente a planta.

1.5 MARCADO

En cumplimiento del apartado 5.6.7.14 de la norma EN81-20 los sistemas UCM van provistos de una etiqueta identificativa donde figura los siguientes datos:



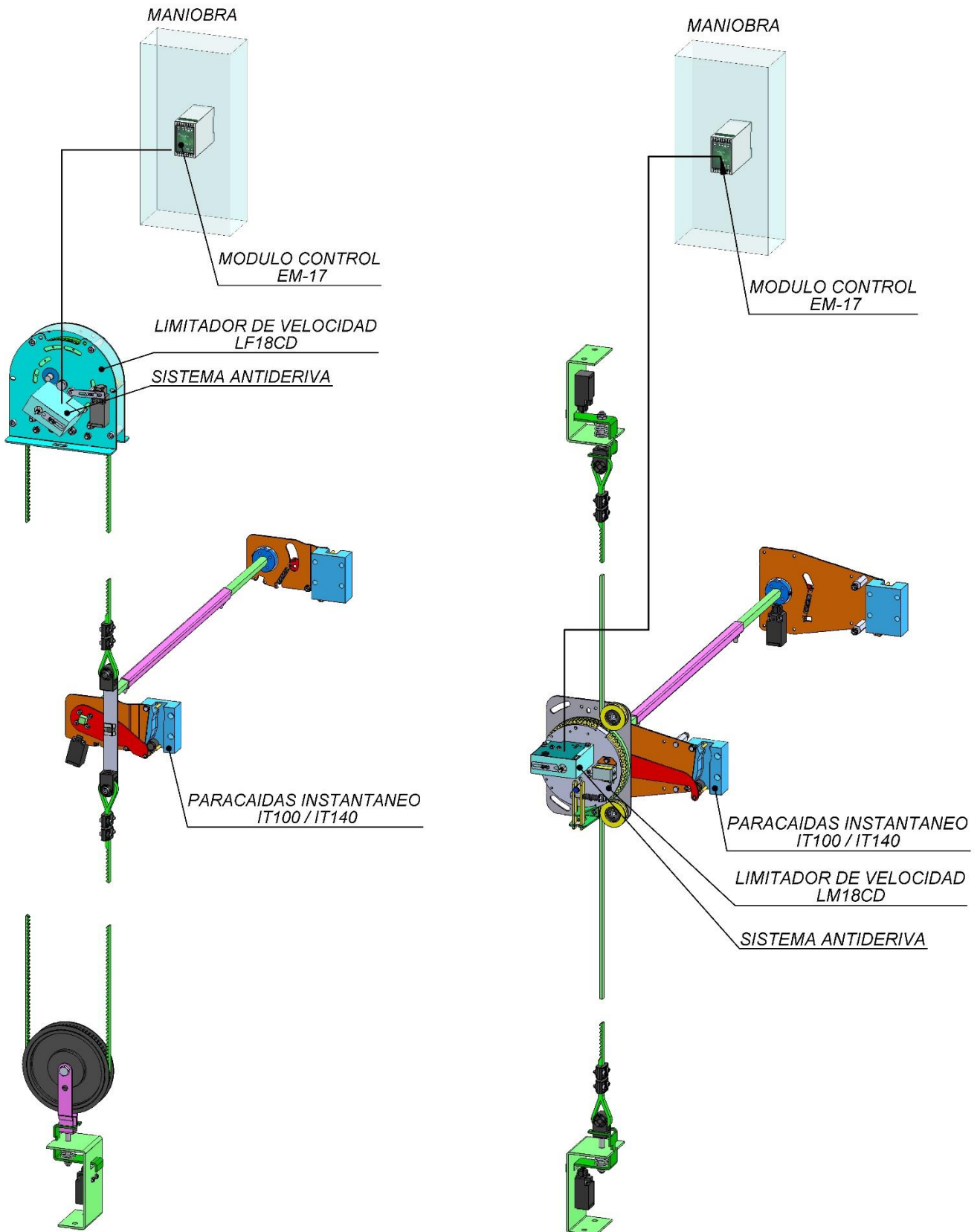
2.- MONTAJE, CONEXIONADO Y AJUSTE

El correcto montaje, conexionado y ajuste del conjunto es resultado del montaje, conexionado y ajuste individual de cada uno de los componentes que lo forman. Por lo tanto, junto con este manual de instrucciones serán necesarias las siguientes instrucciones:

| SISTEMA | Módulo de control EM-17 | Limitador de velocidad | | Paracaídas instantáneo | |
|----------|-------------------------|------------------------|---------------|------------------------|--------------|
| | | LM18CD | LF18CD | IT100 | IT140 |
| UCM-PICD | MI.EM17__ES | MI.LM18CD__ES | MI.LF18CD__ES | MI.IT100__ES | MI.IT140__ES |

| SISTEMA | Módulo de control EM-17 | Limitador de velocidad | | Paracaídas instantáneo | |
|----------|-------------------------|------------------------|--|------------------------|--------------|
| | | LF30CA / LF20CA | | IT100 | IT140 |
| UCM-PICA | MI.EM17__ES | MI.LF2030CA__ES | | MI.IT100__ES | MI.IT140__ES |

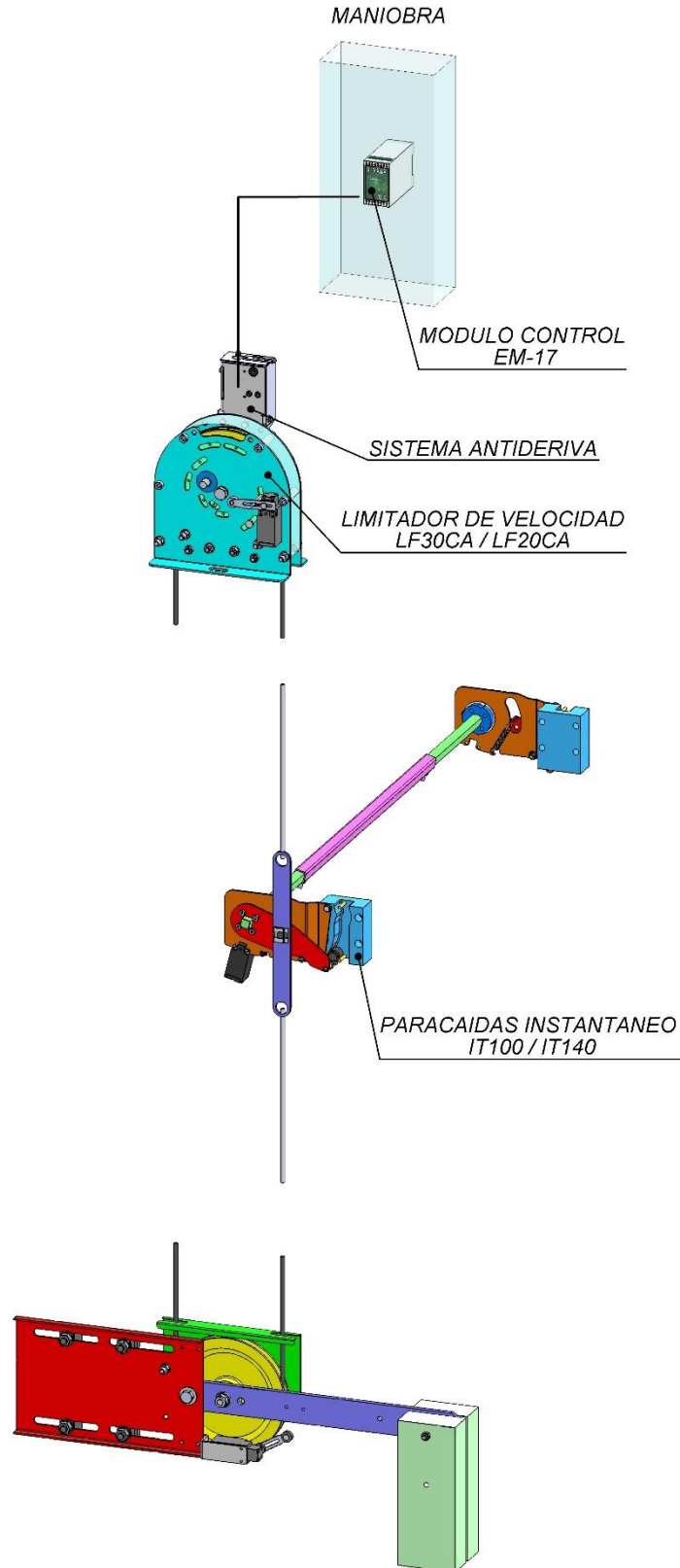
SISTEMA UCM - PICD



LF18CD + IT100 / IT140 + EM-17

LM18CD + IT100 / IT140 + EM-17

SISTEMA UCM - PICA



LF30CD / LF20CA + IT100 / IT140 + EM-17

3.- DISTANCIA DE PARADA

La distancia máxima de parada desde que el sistema detecta un movimiento incontrolado de cabina en sentido descendente hasta que el ascensor queda completamente parado es:

Sistema UCM-PICD 234mm

Sistema UCM-PICA 219mm

4.- TEST

Antes de la puesta en servicio del ascensor y en sus inspecciones periódicas, tal y como indica el apartado 6.3.13 "Protección contra movimientos incontrolados de cabina" de la norma EN81-20, se realizarán los siguientes ensayos:

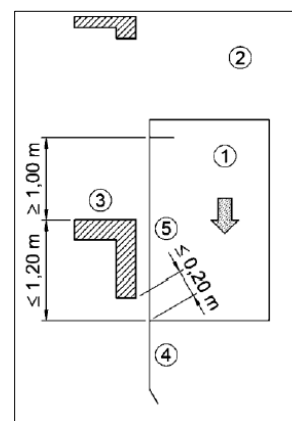
4.1 MÓDULO DE CONTROL EM-17

Realizaremos el test siguiendo el protocolo de pruebas del manual de instrucciones del módulo de control EM-17 (Código manual: MI.EM17__ES Apdo. 4).

4.2 DISTANCIA DE PARADA EN BAJADA

Con la cabina cargada con la carga nominal desplazándose en dirección bajada, desde un acceso intermedio al acceso más bajo y a la velocidad de revisión, quitaremos la alimentación de la bobina del sistema antideriva. Esto producirá la actuación del sistema UCM y la parará el ascensor.

Mediremos la distancia recorrida por el ascensor desde que quitamos la alimentación hasta su parada. Tomando este valor como la distancia de parada de un movimiento incontrolado de cabina a nivel de planta, se deben cumplir las medidas indicadas en la figura adjunta.



5.- MANTENIMIENTO

Realizaremos las labores de mantenimiento individuales de cada uno de los componentes integrantes del sistema según indican sus respectivos manuales de instrucciones.

Prestaremos especial atención al estado de las baterías.

Anualmente realizaremos los test periódicos descritos en el apartado anterior.

5.1 VIDA ÚTIL

Se recomienda cambiar las baterías cada 3 años.