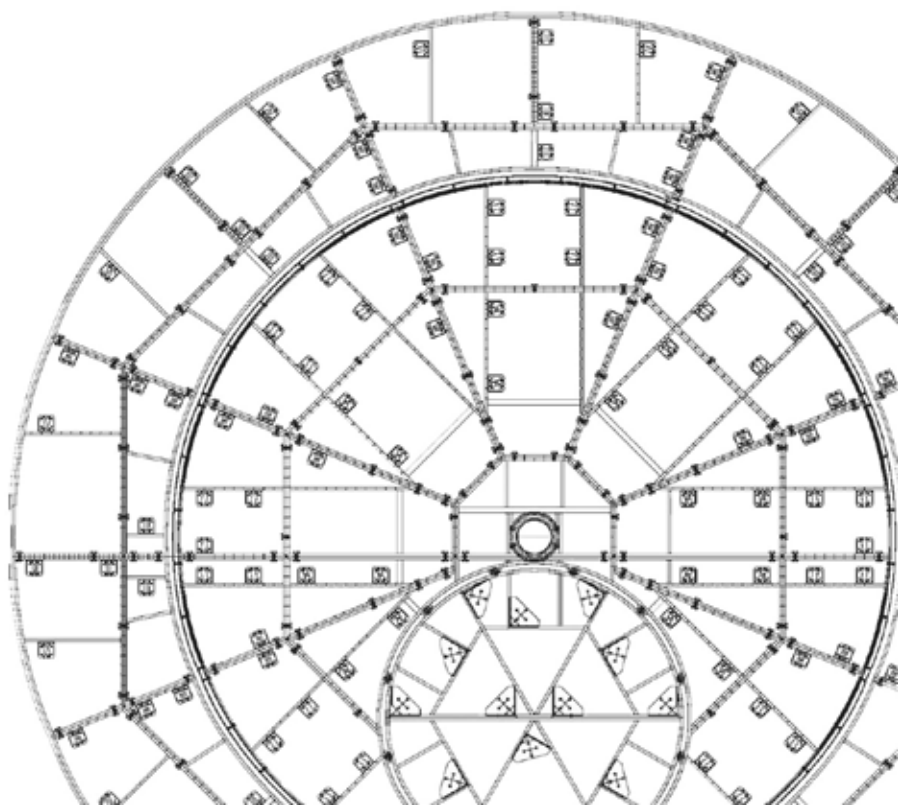


# MANUAL GIRATORIO 6 METROS

## CONTROL AVANZADO

**PASCUALIN**  
ESTRUCTURAS

[www.pascualinestructuras.com](http://www.pascualinestructuras.com)  
[info@pascualinestructuras.com](mailto:info@pascualinestructuras.com)  
T. +34 93 889 27 42  
C/Sant Roc, 70 08503 Gurb (Barcelona)



## GIRATORIO

EL KIT GIRATORIO DE 6 METROS consta de:

- 16 estructuras + 16 tableros de madera de 21mm
- 4 motores unidad de fricción con marco 1mt x 1mt 0,75kw con velocidad máxima de 0,8 m/seg con freno
- 32 ruedas fijas incorporadas en la estructura HOAC
- Control avanzado con 15 metros de cable, para un máximo de 8 motores
- Programable 15 posiciones (derecha/izquierda/con regulador de velocidad)
- Entradas DMX, XLR y Ethernet
- Enchufe y tomas de corriente
- 12x2A 24v terminal block
- Toma corriente 1x CEE 32 A 400 V 5pol
- Capacidad de carga:  
Carga estática: 500kg/m<sup>2</sup>  
Carga dinámica: 250kg/m<sup>2</sup>



1

### PASOS A SEGUIR DEL MONTAJE



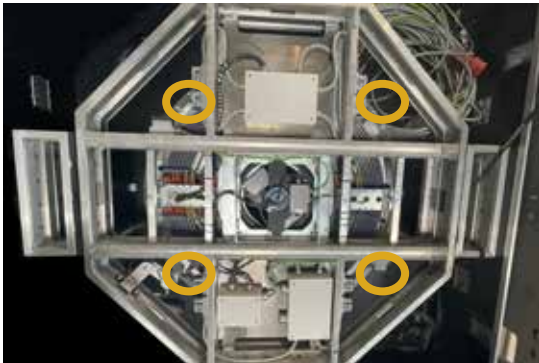
1. La estructura debe instalarse siempre dejando una altura mínima de 3 / 5 cm para poder pasar el cableado sin que este interfiera entre las ruedas del giratorio y de los motores.

En caso de instalarlo sobre una tarima o suelo practicable, hay que contemplar un agujero de un mínimo de 15cm de diámetro para pasar los cables.

2. Colocar el “ Central Bearing”, centrado en la posición donde queremos instalar el giratorio.

**ATENCIÓN!** Es imprescindible fijar el anillo central a la superficie dónde instalemos el giratorio.





3. Fijar con tirafondos, el soporte central del “ Cental Bearing” al suelo utilizando los agujeros pertinentes. El fijado es imprescindible para el funcionamiento del giratorio.

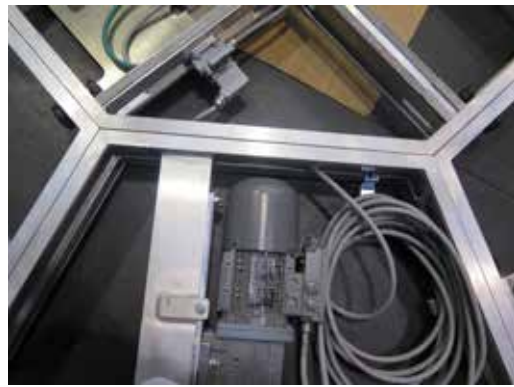
4. Instalar la estructura siguiendo el plano utilizando los conjuntos de unión. ( bloque + pomos)

- Unir con los bloques de unión sin apretar
- Cuando esté la estructura pre montada correctamente, se iniciará el aprete de los bloques comenzando desde el perímetro exterior de la estructura, asegurando en primera lugar una buena definición de la circunferencia, para después continuar hacia el centro del giratorio.



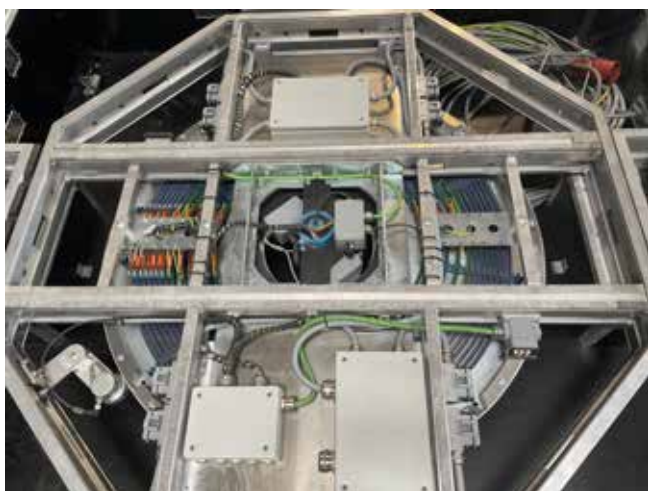
5. Conectar los motores al “Central Bearing”, pasando el cable por los agujero que hay en la estructura. (Fotografía 2)

El cable deberá quedar perfectamente peinado y enrollado para evitar posibles enganches que obstaculicen el movimiento del giratorio. (Fotografía 1,2). Utilizar elementos fijatorios como bridas si hiciera falta.



6. ATENCIÓN! Es imposible alimentar cualquier elemento que se vaya a colocar sobre el giratorio pasando un cable a través del agujero del central Bearing! Para eso hay que utilizar la transmisión propia del El “Central Bearing” avanzado, que dispone de las siguientes opciones:

- 2 tomas monofásicas de 220V / 16 amp 3,5Kw
- 2 tomas trifásicas de 380V / 16 amp y 32 amp.
- 1 entrada DMX
- 4 entradas XLR
- 1 entrada Ethernet



7. Finalmente, colocar los tableros de madera, fijándolos con la llave allen que se incluye en el paquete.



## **ALMACENAJE Y TRANSPORTE**

A la hora de almacenar el giratorio para el transporte, realizarlo tal como se muestra en las fotos. Así se asegura de que no se daña nada y facilita el transporte.

- 1- Colocar en cada carro su tarima correspondiente (relación forma).
- 2- Empezar con la primera tarima colocándola con las ruedas hacia abajo.
- 3- Continuar con los 8 tableros de madera correspondientes.
- 4- Terminar apilando las 7 tarimas restantes, ahora colocándolas del revés, con las ruedas hacia arriba.

Se necesita un mínimo de 4 personas para el montaje y el desmontaje.  
A la hora de la carga y descarga se necesita un toro elevador.

### **IMPORTANTE**

El flight case que contiene el “Central Bearing” se debe manipular con mucho cuidado para que no reciba golpes o movimientos bruscos en la carga y descarga.  
Es obligatorio que el “Central Bearing” vaya siempre en posición vertical para evitar riesgos.



CARRO A



CARRO B



CONTROL BOX



CENTRAL BEARING

5

	<b>PESO</b>	<b>MEDIDAS</b>	<b>PESO TOTAL</b>
<b>CARRO A</b>	380 kg	1560x959x1800mm (L x AN x AL)	1387 kg
<b>CENTRAL BEARING</b>	394 kg	2100x500x2400mm (L x AN x AL)	
<b>CONTROL BOX</b>	82 kg	700x500x1000mm (L x AN x AL)	
<b>CARRO B</b>	531 kg	1495x2270x1750mm (L x AN x AL)	

## **ÍNDICE FUNCIONAMIENTO CONTROL AVANZADO**

1. Encender Control Avanzado
2. Puesta en funcionamiento
3. Entrada de usuario
4. Marcar punto cero
5. Configuración de movimientos
6. Borrar advertencias

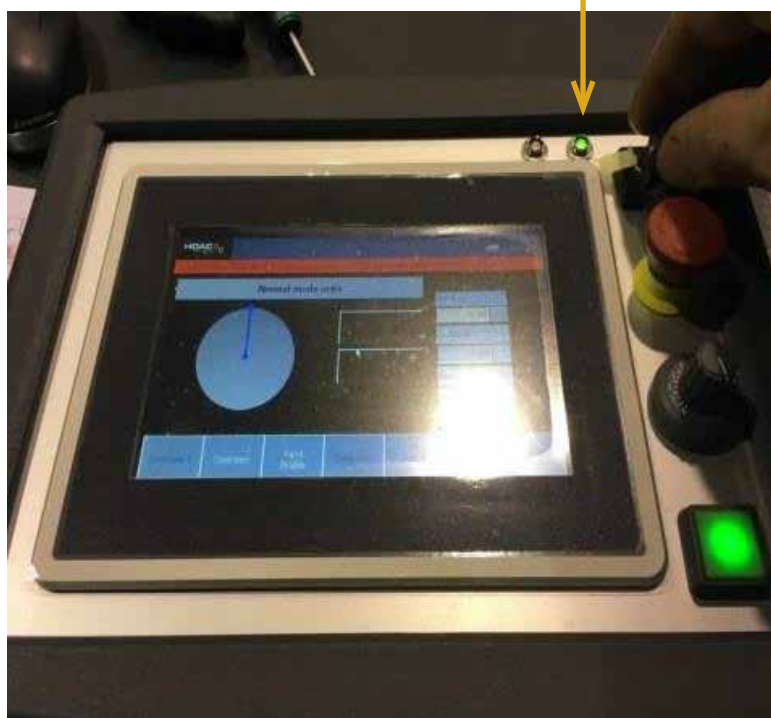
## 1. ENCENDER CONTROL AVANZADO

Iniciar interruptor general del flight case, donde está situado el control avanzado del giratorio.

- Girar a la derecha y poner en posición ON
- Esperar a que la pantalla se ponga en funcionamiento (tarda unos minutos)



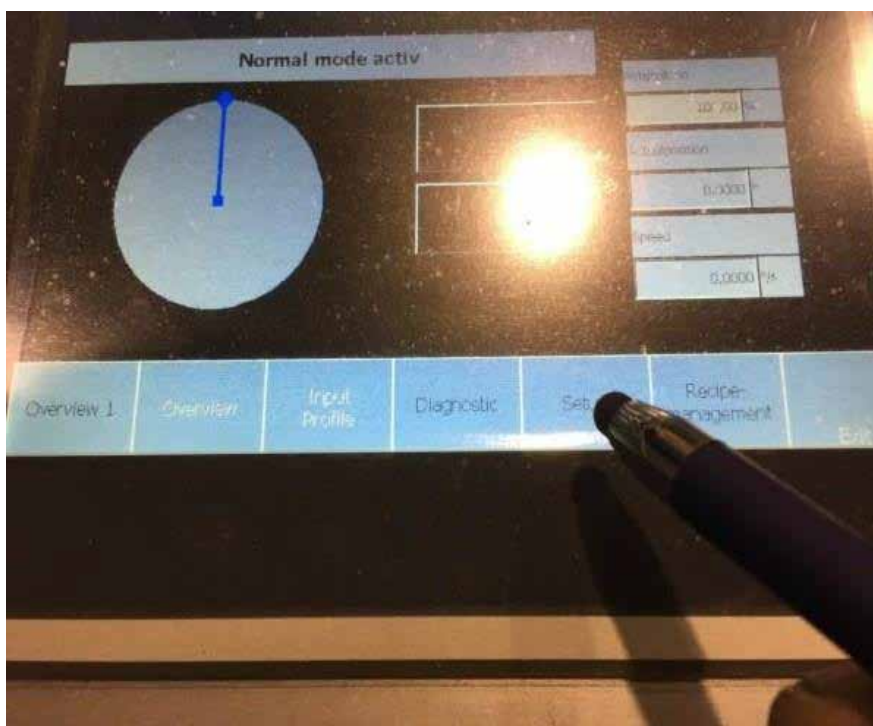
- En la pantalla del control avanzado del giratorio, deberás girar la llave hacia la derecha, para poner en marcha el programa.
- La luz verde, debe quedar encendida



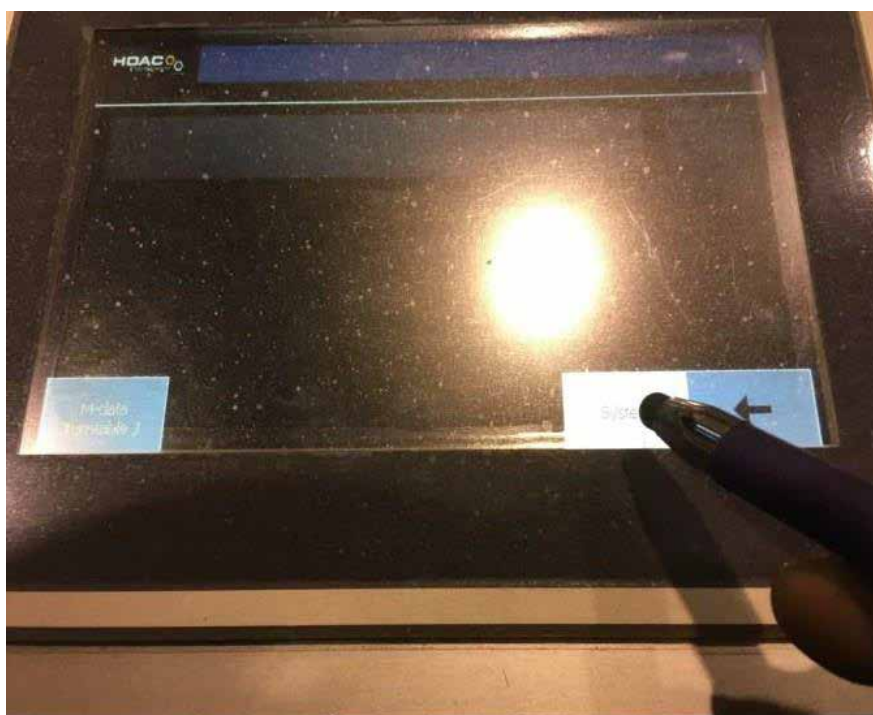


## 2. PUESTA EN FUNCIONAMIENTO

- Primero seleccionar la pestaña “Setup”



- Después hacer clic en “System”

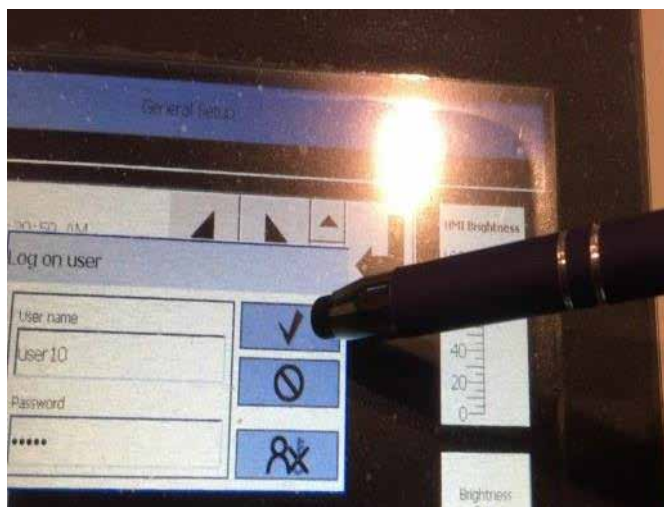


### 3. ENTRADA DE USUARIO

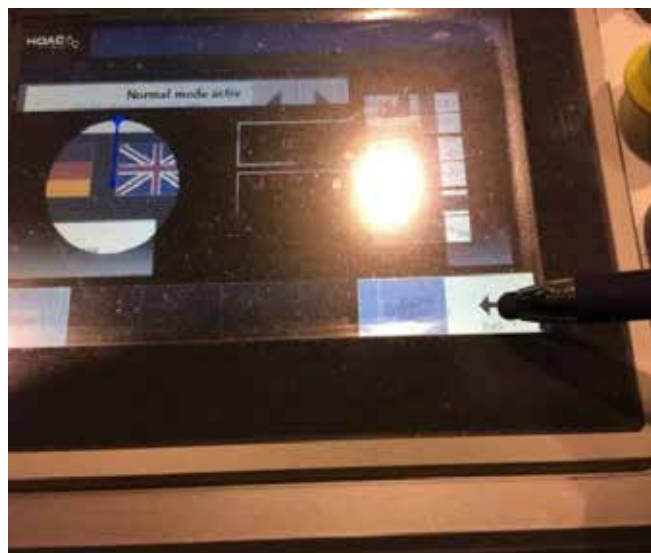
- Haz clic en “Logon User”



- Anotar en la casilla USER NAME: “user10” y en PASSWORD: “12345”, y clicar el tic superior derecho para aceptar.



- Volvemos atrás seleccionando “Back”

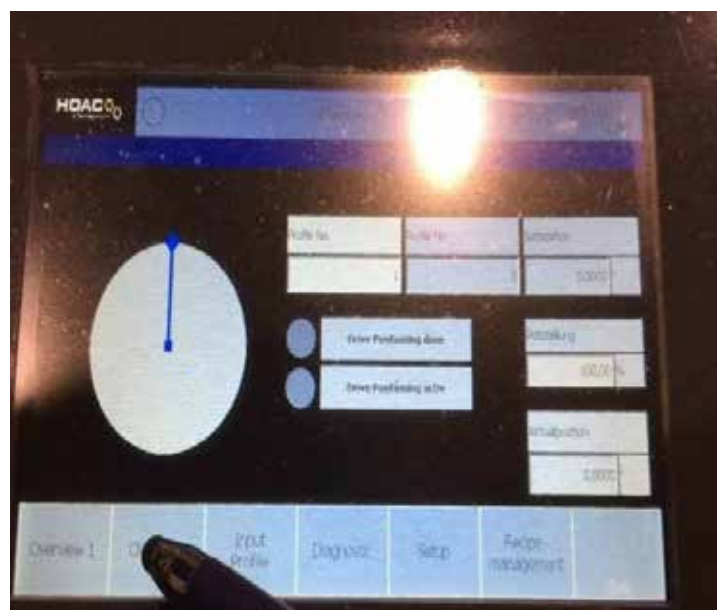


#### 4. MARCAR PUNTO CERO

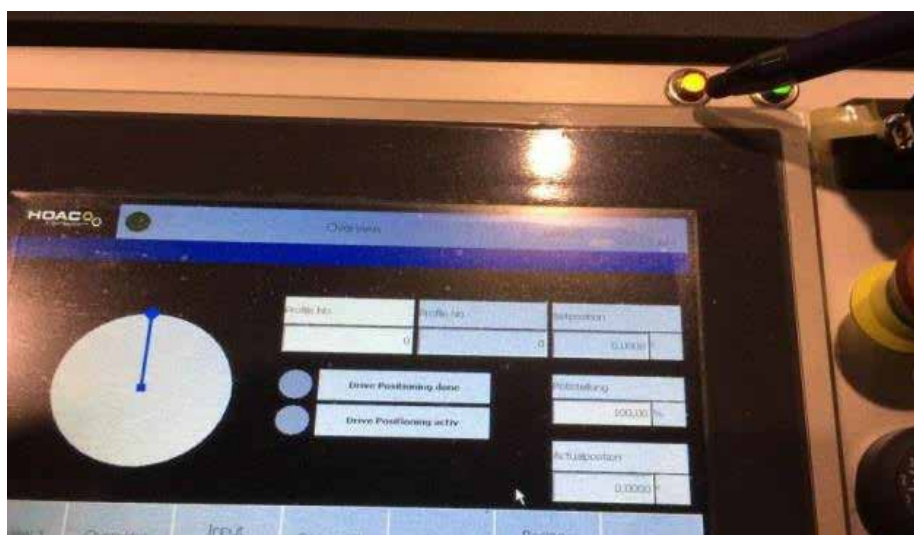
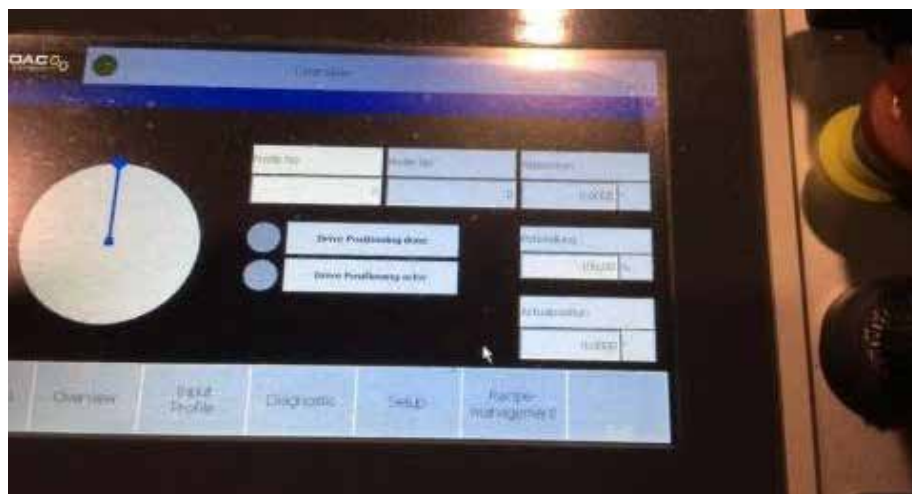
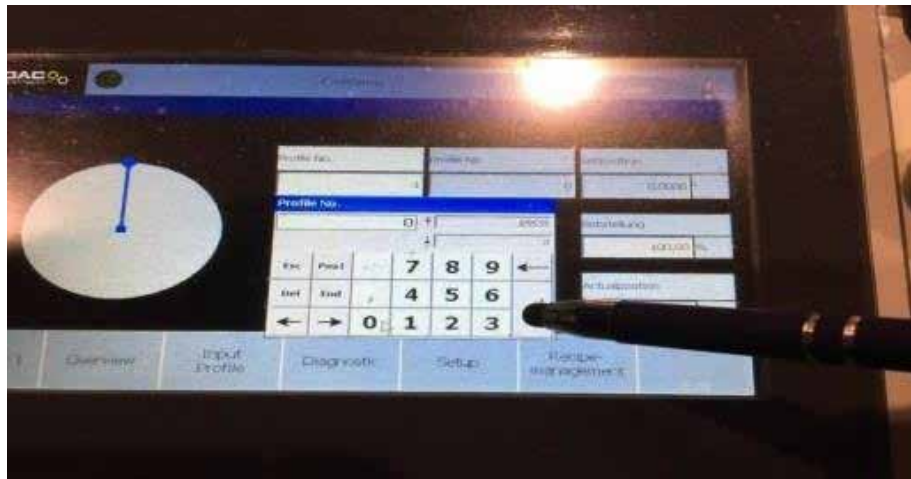
- En la pantalla principal, seleccionaremos la pestaña: **“Overview1”**. Aquí podremos escoger la dirección hacia dónde quedarán programados los movimientos del giratorio (sentido de las agujas del reloj: **“CW”** o sentido contrario a las agujas del reloj: **“CCW”**).
- Recomendamos seleccionar siempre **“CW”** como dirección estándar.



- Cambiamos de pestaña y seleccionamos **“Overview”** y se nos abre la siguiente pantalla:



- Aquí es donde le asignaremos un punto cero, que será el punto de inicio y que es imprescindible para empezar a generar movimientos.
- Pulsamos en la casilla **“Profile No”** y escribiremos 0, es el único número que nos permite marcar el punto cero
- Giramos la llave hacia el lado izquierdo y comprobamos que se queda encendida una luz de color naranja en la parte superior del mando.
- En la casilla **“Actualposition”** (Posición actual del giratorio) podemos ver ahora que indica: 0.



## 5. CONFIGURACIÓN DE MOVIMIENTOS

Una vez tenemos el punto cero configurado, podemos empezar a generar movimientos.

Para ello, debemos seleccionar en la casilla: **“Profile No”**, Cualquier número que no sea el cero y esté entre el 1 y el 15. Esto determinará el orden en que guardemos los distintos programas.

Para atribuirle valores de velocidad, dirección y recorrido al programa que estemos configurando, debemos ir ahora a la pestaña: **“Input Profile”**.

- **(Setposition)** Recorrido: lo generamos anotando la posición en grados (0-360°). En positivo el giratorio iría en la dirección CW seleccionada. En negativo, giraría en sentido contrario.
- **(Speed)** Velocidad: anotaremos el % de la velocidad del giro que queramos. Recomendable dejarla en 100.
- **(Acceleration/Deceleration)** Aceleración/ Desaceleración: Atribuir el valor de rampa de aceleración y deceleración que queramos.

Finalmente hacemos clic en **“Save”**, y ya tenemos configurado un movimiento del giratorio.



## A TENER EN CUENTA A LA HORA DE CONFIGURAR LOS MOVIMIENTOS

- Si no indicamos el punto cero, el giratorio no funciona
- Configuraremos los movimientos partiendo del punto cero
- Cada nuevo movimiento a configurar tenemos que ir a “Input Profile”

Ejemplo de configuración de varios movimientos:

Imaginemos que queremos generar una vuelta completa de movimiento.

1-En “**Input Profile**”, configuramos un programa 1. Utilizamos la casilla “**SetPosition**” y marcamos 360. Configuramos la velocidad deseada, y las rampas de acc. y desacc. y guardamos “**Save**”.

2- Ahora, desde “**Overview**”, y seleccionando el Profile nº1, podremos arrancar apretando el botón verde de start del mando. Vemos como el giratorio se pone en funcionamiento y nos hace el movimiento que hemos configurado.

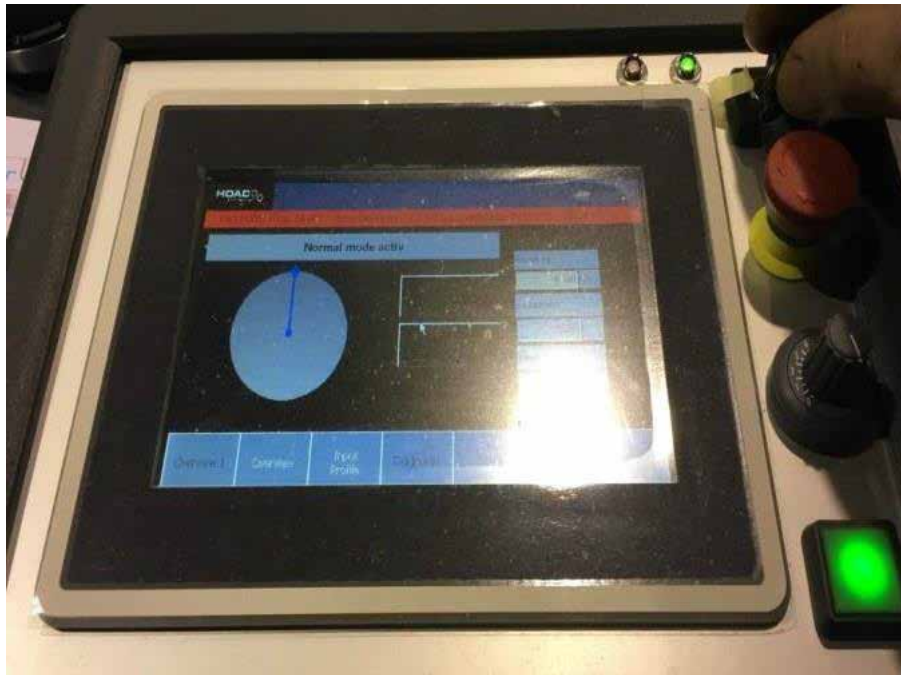
3- En este punto, como el giratorio ya nos ha dado una vuelta, ahora la pantalla indicará que su posición actual está en 360. Por tanto, los movimientos que queramos realizar a continuación siempre tienen que tener en cuenta el punto final donde quedara el giratorio para partir de ahí.

P.Ej: si queremos que después del movimiento 1, ahora nos dé media vuelta atrás, volveríamos a la pantalla “**InputProfile**”, y configuraríamos un nuevo movimiento (mov.2) y en la casilla “**SetPosition**” indicaríamos 180, la velocidad deseada y las rampas.

Volviendo a lapantalla “**Overview**”, y seleccionando el Profile Nº2, podríamos ahora generar ese segundo movimiento des de la posición 360 a la 540 (360+180), ya que estamos configurando en positivo.

## 6. BORRAR ADVERTENCIAS

En caso de que en la parte superior de la pantalla aparezca una línea roja con un error, se deberá girar la llave hacia la derecha y hacer clic.  
A continuación cambiará a color azul y borraremos.



Sr./Sra. ....con DNI .....

Se le ha hecho entrega del manual de montaje y ha recibido la formación necesaria para la correcta manipulación y el buen funcionamiento de la plataforma giratoria.

Para que conste,

Fecha:

Firma:

Sr./Sra. ....con DNI .....

Se le ha hecho entrega del manual de montaje y ha recibido la formación necesaria para la correcta manipulación y el buen funcionamiento de la plataforma giratoria.

Para que conste,

Fecha:

Firma: