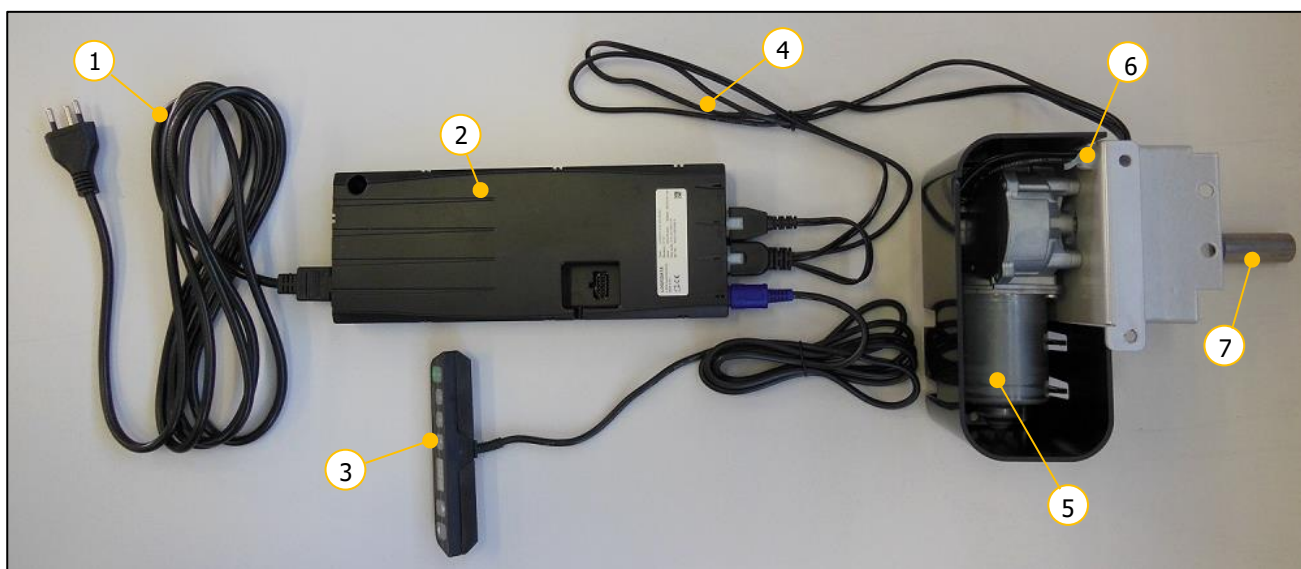


Mode d'emploi - Moteur PXD compact

pour commander et entraîner des systèmes de levage hydrauliques d'Ergoswiss AG



Avant la mise en service, veuillez lire attentivement ce mode d'emploi. Ce mode d'emploi doit toujours être gardé à proximité immédiate du système.



- | | |
|-------------------------------------|---|
| ① Câble d'alimentation | ⑤ Moteur PXD avec la plaque et le capot |
| ② Boîtier de contrôle compact-2-eco | ⑥ Décharge de tension de câble |
| ③ Télécommande par câble Memory | ⑦ Accouplement pour le branchement sur la pompe hydraulique Ergoswiss type PA, PB et PF (avec clavette de Woodruff) |
| ④ Câble du moteur PXD | |

Sous réserve de modifications ou d'erreurs.

Ergoswiss AG décline toute responsabilité en cas d'utilisation incorrecte ou non conforme de ses produits.

Si le produit est défectueux au moment de la livraison, il sera réparé ou remplacé par Ergoswiss AG selon les conditions de garantie. Pour toutes autres déficiences en dehors de la livraison, Ergoswiss AG décline toute responsabilité.

Ergoswiss AG est à disposition pour toutes questions et demandes du client.

Ergoswiss AG

Nöllenstrasse 15

CH-9443 Widnau

Tel.: +41 (0) 71 727 06 70

Fax: +41 (0) 71 727 06 79

info@ergoswiss.com

www.ergoswiss.com

Ce mode d'emploi est valable pour:

	Désignation de l'article	Numéro d'article
Moteur électrique PAD	230 compact EU	112.00081
	230 compact CH	112.00083
	230 compact UK	112.00085
	110 compact US	112.00087
	230 compact IT	112.00089
Moteur électrique PBD	230 compact EU	112.00082
	230 compact CH	112.00084
	230 compact UK	112.00086
	110 compact US	112.00088
	230 compact IT	112.00090
Moteur électrique PFD	230 compact EU	112.00141
	230 compact CH	112.00142
	230 compact UK	112.00143
	110 compact US	112.00145
	230 compact IT	112.0014x

Article standard 

Table des matières

1	Description du système	4
1.1	Informations générales	4
1.2	Utilisation prévue.....	4
1.3	Groupe cible et connaissances préalables.....	4
1.4	Caractéristiques.....	5
1.4.1	Moteur PXD	5
1.4.2	Boîtier de contrôle compact-2-eco.....	5
1.4.3	Télécommande Haut / Bas et Memory.....	5
2	Exigences de sécurité	6
2.1	Explications des symboles et consignes.....	6
2.2	Consignes de sécurité générales	7
3	Préparation pour la première mise en service	8
3.1	Montage et câblage du moteur	8
3.2	Montage et câblage du boîtier de contrôle	9
3.3	Montage de la télécommande manuelle	12
3.3.1	Télécommande par câble Memory.....	12
3.3.2	Télécommande par câble Memory Touch.....	12
3.3.3	Télécommande par câble Haut / Bas Front	13
3.3.4	Télécommande par câble Haut / Bas Touch	13
4	Première mise en service.....	14
4.1	Première mise en service avec télécommande Memory	15
4.2	Première mise en service avec télécommande Haut / Bas.....	15
5	Fonctionnement.....	16
5.1	Mouvement vers le haut / vers le bas	16
5.2	Surveillance du cycle de service	16
5.3	Mémorisation d'une position (seulement avec la télécommande par câble Memory!)	16
5.4	Atteindre une position mémorisée (seulement avec la télécommande par câble Memory!).....	16
5.5	Définir la hauteur affichée (seulement avec la télécommande par câble Memory!).....	17
5.6	Reset du boîtier de contrôle (seulement avec la télécommande par câble Memory!)	17
5.6.1	Redéfinir les positions finales («S 7»).....	17
5.6.2	Revenir aux paramètres d'usine («S 0»)	17
6	Service synchronisé 2, 3 ou 4 boîtiers de contrôle	18
6.1	Raccordement des câbles	18
6.2	Mise en service du système synchronisé	19
6.3	Questions fréquentes - FAQ	19
7	Bord sensible de sécurité - protection contre l'écrasement	20
7.1	Données techniques.....	20
7.2	Brancher le bord sensible de sécurité	21
8	Entretien et élimination	22
8.1	Maintenance et nettoyage	22
8.2	Réparation et pièces de rechange	22
8.3	Démontage et élimination.....	22
8.4	Loi sur les équipements électriques et électroniques	22
8.5	Messages d'erreur sur l'affichage (seulement avec la télécommande par câble Memory!)	23
8.6	Codes de clic.....	24
8.7	Rectification de problèmes génériques	24
9	Déclaration d'incorporation.....	25

1 Description du système

1.1 Informations générales

La fonction de base du système de levage hydraulique d'Ergoswiss AG (**Entraînement du moteur - pompe - tuyau - vérin de levage**) est le levage, l'abaissement et l'inclinaison des surfaces de travail, pièces de machine, systèmes de profil etc.

Tous les systèmes de levage hydraulique d'Ergoswiss AG avec les types de pompe PA, PB et PF (avec clavette) peuvent être commandés par l'entraînement du moteur PXD. L'entraînement PXD compact est constitué d'un moteur PXD, d'un boîtier de contrôle compact-2-eco, d'une télécommande par câble Memory, de câbles de raccordement divers et d'un capot moteur.

Le boîtier de contrôle compact-2-eco intelligente est équipé de la technologie d'alimentation à découpage (SMPS) très efficace et d'un software de surveillance (surcharge, durée du cycle, surchauffe). Grâce au confort du mouvement optimisé, les positions finales sont atteintes en vitesse réduite. Il est possible d'exploiter des fonctions supplémentaires comme la synchronisation de 2 à 4 boîtiers de contrôle ou le branchement de bords sensibles de sécurité (protection contre l'écrasement).

La télécommande par câble Memory indique la hauteur actuelle de la surface de travail à tout moment (en cm ou en pouce). Quatre positions différentes peuvent être enregistrées et atteintes individuellement.

1.2 Utilisation prévue

L'entraînement PXD compact doit être utilisé exclusivement avec le boîtier de contrôle et le systèmes de levage hydrauliques d'Ergoswiss AG.

Lors de l'installation et de l'utilisation du système de levage, il convient de respecter l'utilisation prévue de l'ensemble du système. La mise en service est interdite jusqu'à ce que l'ensemble du système soit conforme aux dispositions des directives EG Machines 2006/42 / EG (directive Machines).

Le système doit être utilisé en intérieur et dans un environnement sec.

La plage de température d'utilisation va de 0 °C à +40 °C.

Il ne faut pas surcharger le système de levage. La charge maximale définie par élément de levage doit être respectée.

Le temps de fonctionnement maximal en continu est de 2 minutes. Après une pause de 18 minutes est requise avant que le système soit à nouveau mis en service. Pour éviter la surchauffe, il faut respecter la proportion 2/18 (ON/OFF).

1.3 Groupe cible et connaissances préalables

Ce guide de l'utilisateur s'adresse aux groupes de personnes suivantes :

Le personnel de mise en service, qui monte et met en service la commande électrique PXD compact ensemble avec un système de levage hydraulique d'Ergoswiss AG. Le système incomplet peut être monté sur une machine ou sur tout autre élément similaire. Pour la mise en service, il faut avoir des connaissances fondamentales de la mécanique et de l'électrotechnique. Avant toute utilisation, le mode d'emploi est à lire attentivement.

L'utilisateur final contrôle l'ensemble du système avec la télécommande par câble et ajuste la hauteur. Avant l'utiliser le mode d'emploi doit être lu.

1.4 Caractéristiques

1.4.1 Moteur PXD

Type de construction	Moteur avec balais, réducteur à vis
Tension nominale	24 V
Couple nominal	2 Nm
Vitesse de rotation	160 tr/min
Puissance nominale	92 W
Courant nominal	4 A (à vide 3 A)
Classe de Protection (DIN EN 60529)	IP 30
Ratio de réduction	2 : 53
Dimensions (L, l, H)	166 x 70 x 60 mm
Poids	1'210 g

1.4.2 Boîtier de contrôle compact-2-eco

Tension d'alimentation	EU: 207 - 254.4 V / 50 Hz US: 90 – 127 V / 50-60 Hz
Puissance en veille	<0.6 W
Performance	8 3% @ 300 W Input power
Tension du capteur inductif	5 VDC +/- 10 %; 250 mA
Température ambiante	0 – 40 °C
Humidité (lors de l'utilisation)	5 – 85 % (sans condensation)
Humidité de l'air (stockage)	5 – 90 % (sans condensation)
Classe de protection (DIN EN 60529)	IP 20
Niveau de performance (DIN EN 13849-1)	PL b
Câble d'alimentation (longueur)	3'000 mm
Dimensions (L, B, H)	264 x 103 x 37 mm
Poids	418 g

1.4.3 Télécommande Haut / Bas et Memory

Tension d'alimentation	5 VDC ± 10 %
Consommation (en moyenne)	75 mA
Durée de vie (cycles de commutation)	10'000
Température ambiante	0 – 40 °C
Longueur du câble	1'800 mm
Classe de protection (DIN EN 60529)	IP 30

2 Exigences de sécurité

2.1 Explications des symboles et consignes

Les explications des symboles et consignes ci-dessous doivent être respectées. Elles sont conformes à la norme ISO 3864-2.

DANGER



Ce symbole indique une situation directement dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, pourrait entraîner la mort ou de graves blessures

AVERTISSEMENT



Ce symbole indique une situation potentiellement dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, pourrait entraîner la mort ou de graves blessures

ATTENTION



Ce symbole indique une situation potentiellement dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, risque de provoquer des blessures de faible gravité ou des dégâts matériels



REMARQUE

Ce symbole renvoie à des informations générales ou utiles ainsi qu'à des consignes de travail qui n'ont aucune incidence sur la sécurité ou sur la santé de l'utilisateur

2.2 Consignes de sécurité générales

Les indications concernant la sécurité doivent être suivies scrupuleusement! L'utilisation incorrecte du système peut créer des dangers pour les personnes et les objets!

Avant le montage/la mise en service du boîtier de contrôle, ce mode d'emploi est à lire attentivement. Ce mode d'emploi doit toujours être gardé à proximité du système.

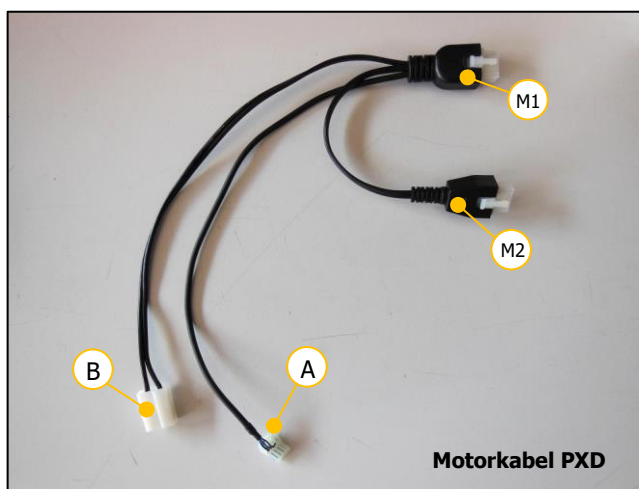
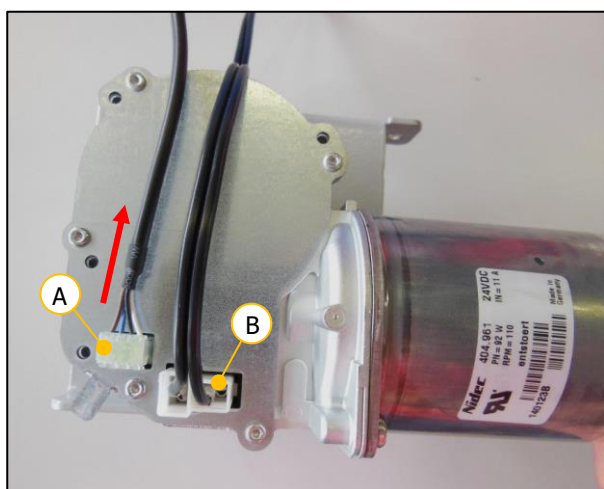
- Le boîtier de contrôle du moteur ne doit pas être ouvert: risque de choc électrique
- Toute modification du boîtier de contrôle, de la télécommande par câble, du moteur et de tous les câbles de raccordement est interdite!
- Le boîtier de contrôle compact doit seulement être utilisé avec la tension indiquée sur la plaque d'identification!
- L'utilisation du câble d'alimentation fourni est impérative. L'utilisation du système avec un câble d'alimentation endommagé est interdite!
- L'utilisateur doit s'assurer que tous les câbles électriques ne sont jamais coincés, pliés ou exposés à des forces de traction.
- Avant le branchement / débranchement des commutateurs manuels, le câble d'alimentation doit être débranché!
- Le boîtier de contrôle ne doit pas être utilisé dans des environnements où il y a un danger d'explosion!
- Le boîtier de contrôle compact doit être protégé de l'humidité, de l'eau et des éclaboussures!
- Le boîtier de contrôle n'est pas prévu pour le service continu. Le rapport entre la durée de fonctionnement et l'arrêt ne doit pas dépasser 2/18.
- En cas de panne (p.ex. si le boîtier de contrôle continue le mouvement ou si une touche est bloquée) la prise d'alimentation doit être déconnectée immédiatement ! Le câble d'alimentation doit être librement accessible à tout moment.
- Tous mouvements du plan de travail pourraient blesser des personnes ou endommager des objets. Aucune personne ou objet ne doit se trouver dans la zone de danger!
- Cet appareil n'est pas destiné à être utilisé ou mis en service par des enfants de moins de 8 ans ou par des personnes non-qualifiées ou par des personnes aux capacités physiques, sensorielles ou mentales limitées ou par des personnes manquant d'expérience ou de connaissance, à moins qu'une personne, qui est responsable pour leur sécurité, les surveille et donne des instructions.
- Les enfants de moins de 8 ans doivent être surveillés pour éviter qu'ils ne jouent avec le système.
- Si le câble d'alimentation est endommagé, il doit être remplacé par le fabricant, le SAV ou une personne qualifiée afin d'éviter tous dangers.
- Le nettoyage du boîtier de contrôle peut être réalisé avec un chiffon sec ou légèrement humide. Avant le nettoyage, le câble d'alimentation doit être débranché!

3 Préparation pour la première mise en service

Avant la mise en service, le système de levage doit être assemblé conformément aux instructions de montage. La mise en service est interdite jusqu'à ce que l'ensemble du système soit conforme aux dispositions des directives machines EG 2006/42/EG. Pour cela, une analyse des risques du système complet doit être effectuée afin de pouvoir réagir à d'éventuels dangers résiduels (par exemple par des mesures constructives ou par des instructions dans le mode d'emploi et / ou par des consignes de sécurité sur le système).

3.1 Montage et câblage du moteur

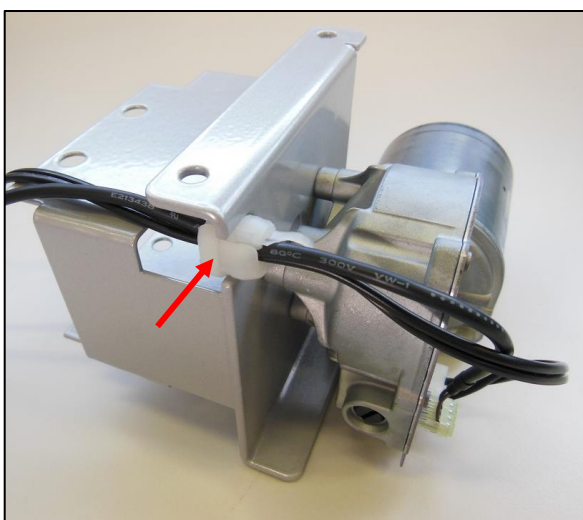
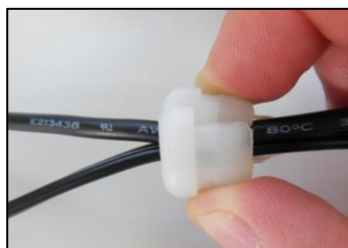
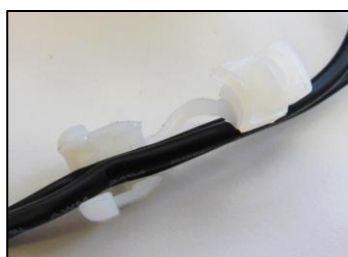
1. Branchez les connecteurs A et B du câble du moteur sur le moteur.



REMARQUE

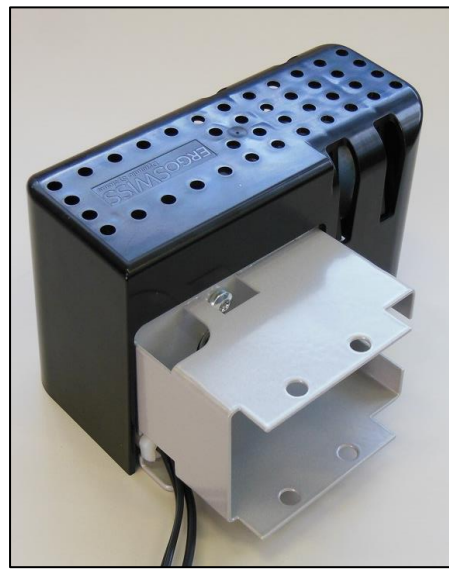
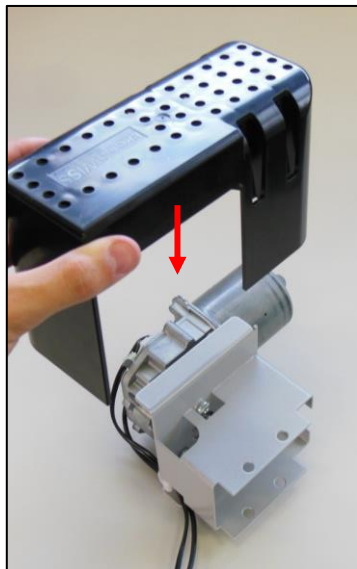
Le connecteur **A** doit être relié avec le moteur de telle manière que le câble soit positionné dans la direction de l'axe d'entraînement (voir le sens de la flèche).

2. Insérez les deux câbles du moteur dans la décharge de traction (voir photo 1 et 2). L'attache flexible doit être positionnée en direction du moteur (voir photo 3). L'écart entre la décharge de traction et les connecteurs A et B doit être d'environ 140mm.



3. Comprimez la décharge de traction du câble d'un geste fort et insérez le dans la fente de la plaque avant du moteur.

Après le câblage du moteur et après le montage de la décharge de traction de câble, le capot PXD peut être mis sur le moteur. Les crochets d'encliquetage, qui sont intégrés dans le boîtier, se cramponnent au cylindre du moteur.



3.2 Montage et câblage du boîtier de contrôle

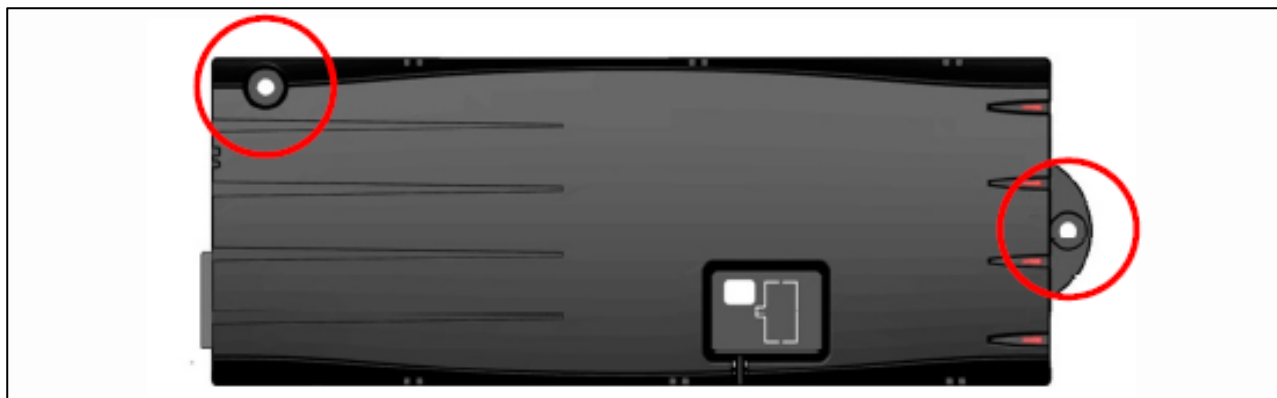
Montage le boîtier de contrôle compact sur le dessous du plateau de la table:

ATTENTION



Lors du montage du boîtier de contrôle compact le câble d'alimentation doit être débranché!

1. Positionnez le boîtier de contrôle à l'endroit désiré et marquez les trous avec un crayon.

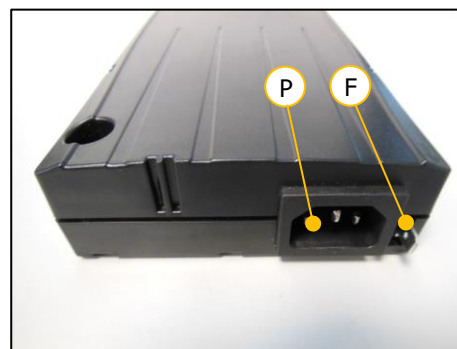
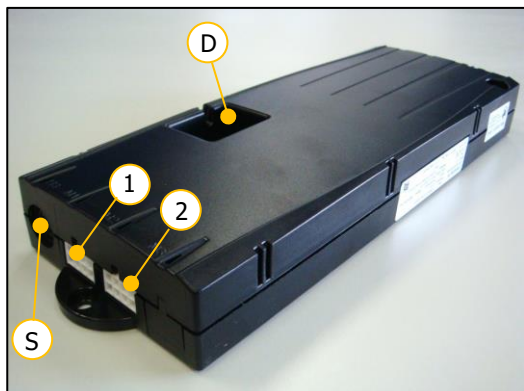


2. Pré-percez deux trous (Ø3mm).
Il faut veiller à ne pas percer le plateau de la table!
3. Fixez le boîtier de contrôle avec deux vis (DIN7981C 4.8xL, tête-Ø 9.5 mm).



REMARQUE

Les vis doivent être serrées avec un couple maximal de 2 Nm!



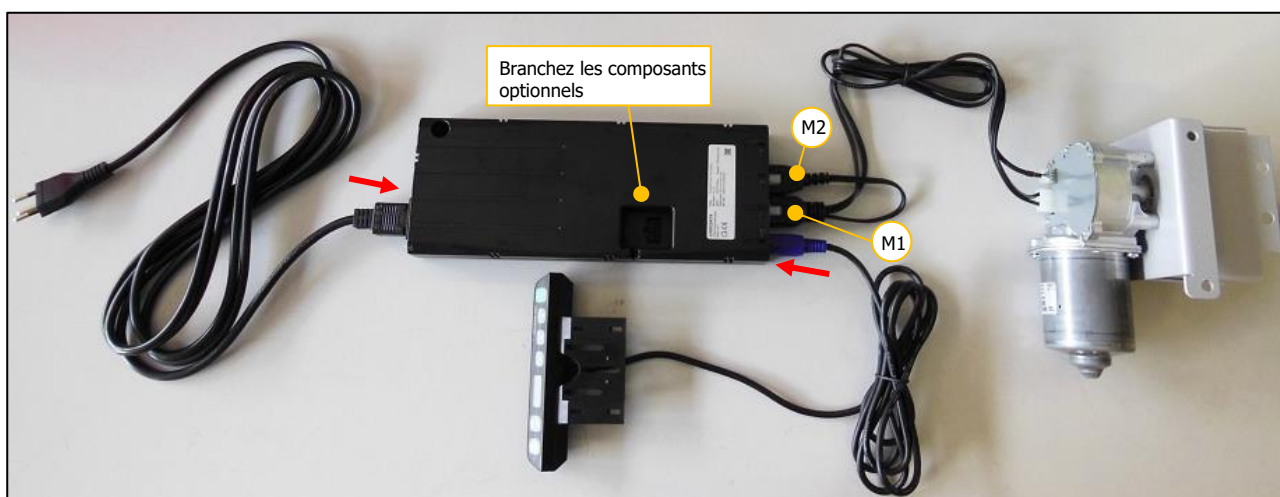
- | | | | |
|-----|------------------------------------|-----|---|
| ① | Prise électrique du moteur 1 (M1) | (D) | Prise pour synchro et bord sensible de sécurité |
| ② | Prise électrique du moteur 2 (M2) | (P) | Prise d'alimentation réseau |
| (S) | Prise électrique pour télécommande | (F) | Connecteur pour mise à la terre (fonction ESD) |

ATTENTION



Il est interdit de brancher d'autres produits ou d'autres composants que ceux fournis par Ergoswiss sur le boîtier de contrôle, sous peine de détruire ou d'endommager l'appareil.

1. Branchez le câble du moteur sur le boîtier. Le long câble double doit impérativement être branché sur la prise électrique du moteur **M1**, le câble court sur la prise électrique du moteur **M2**.
2. Branchez la télécommande sur le boîtier.
3. Branchez le câble d'alimentation sur le boîtier.
4. Branchez le câble d'alimentation sur la prise d'alimentation.
5. (bruit de clic du boîtier de contrôle → le système est prêt pour la première mise en service)



REMARQUE

Si les connecteurs du moteur (M1 et M2) sont inversés, le boîtier de contrôle ne fonctionnera pas!



REMARQUE

Avant le branchement du câble d'alimentation les points suivants sont à vérifier:

- La tension du réseau correspond t-elle à celle indiquée sur la plaque d'identification?
- Est-ce que les connecteurs du moteur sont branchés correctement sur M1 et M2?
- Est-ce que tout le système est assemblé conformément aux instructions de montage?



REMARQUE

Le câble du moteur a une longueur de 950 mm: si nécessaire, jusqu'à 5 rallonges peuvent être connectées. Elles mesurent 1'200 mm.

- 124.00137: PXD compact Rallonger 1'200 mm Moteur



REMARQUE

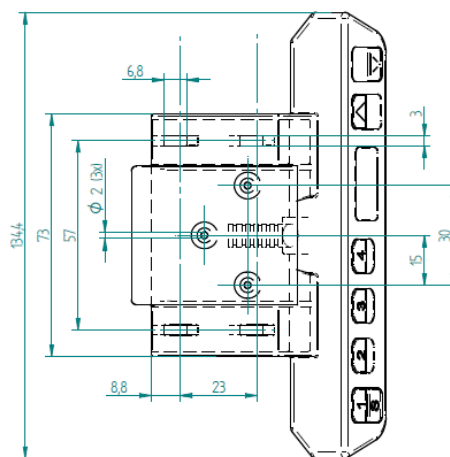
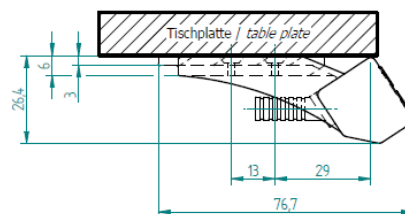
Le câble de la télécommande mesure 1'800 mm. Si nécessaire, jusqu'à 3 rallonges peuvent être connectées. Elles mesurent 1'000 mm.

- 124.00071: PXD Rallonge 1m Télécommande

3.3 Montage de la télécommande manuelle

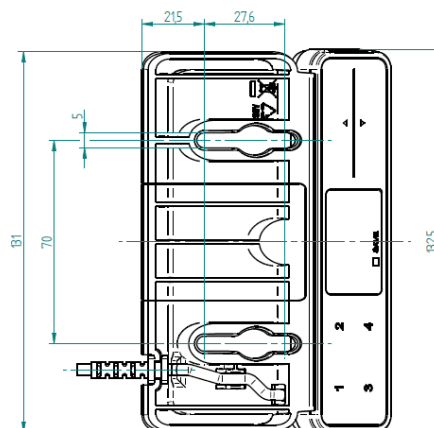
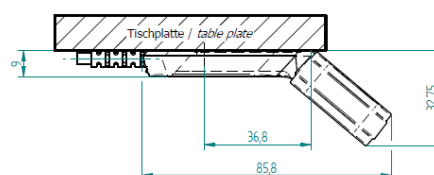
3.3.1 Télécommande par câble Memory

1. Positionnez la plaque de montage sous le plateau de la table. Le panneau de commande doit dépasser le plateau de la table!
2. Fixer la plaque en utilisant les vis fournies. Veiller à ne pas traverser le plateau de la table!
3. Introduire la télécommande dans la plaque.



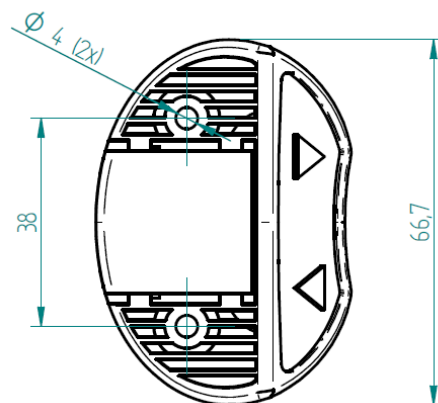
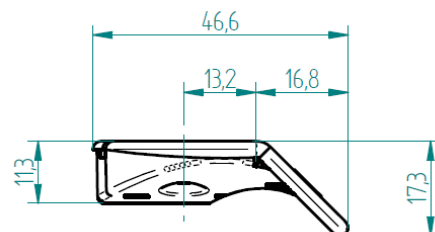
3.3.2 Télécommande par câble Memory Touch

1. Positionnez la télécommande à l'endroit désiré sous le plan de travail. Le panneau de commande doit dépasser le plateau de la table!
2. Fixer la télécommande en utilisant les vis fournies. Veillez à ne pas traverser le dessus de la table!



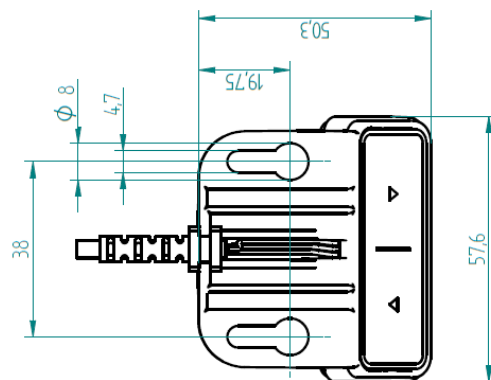
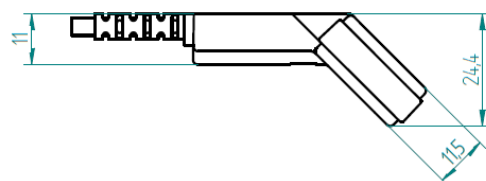
3.3.3 Télécommande par câble Haut / Bas Front

1. Positionnez la télécommande à l'endroit désiré sous le plan de travail. Le panneau de commande doit dépasser le plateau de la table!
2. Fixer la télécommande en utilisant les vis fournies. Veillez à ne pas traverser le dessus de la table!



3.3.4 Télécommande par câble Haut / Bas Touch

1. Positionnez la télécommande à l'endroit désiré sous le plan de travail. Le panneau de commande doit dépasser le plateau de la table!
2. Fixer la télécommande en utilisant les vis fournies. Veillez à ne pas traverser le dessus de la table!



4 Première mise en service

ATTENTION



Avant la mise en service, le système de levage doit être assemblé conformément aux instructions de montage. La mise en service est interdite jusqu'à ce que l'ensemble du système soit conforme aux dispositions des directives machines EG 2006/42/EG. Pour cela, une analyse des risques du système complet doit être effectuée afin de pouvoir réagir à d'éventuels dangers résiduels (par exemple par des mesures constructives ou par des instructions dans le mode d'emploi et / ou par des consignes de sécurité sur le système).

ATTENTION



Tous mouvements du plan de travail pourraient blesser des personnes ou endommager des objets, il y a un risque d'écrasement. Aucune personne ou objet devraient se trouver dans la zone de danger.

ATTENTION



L'ensemble de la course de l'élément de levage doit toujours rester libre. L'élément de levage ne doit pas être entraîné pour s'arrêter au préalable. Sinon, de l'air sera aspiré dans le système ou trop de pression s'accumulera.



REMARQUE

Lors de la mise en service le boîtier de contrôle fonctionne avec seulement la moitié de la puissance et la moitié de la vitesse. Le système ne peut être entièrement chargé qu'après la première mise en service.

4.1 Première mise en service avec télécommande Memory

L'affichage indique «068» (US – 110 V version «027»)

1. Appuyez sur la touche  pour déplacer le système jusqu'à la position finale inférieure désirée (ou jusqu'à la butée inférieure).
Le système descend vers le bas à une vitesse réduite de moitié. Le mouvement vers le haut est bloqué.
2. Entrez la hauteur actuelle sur l'affichage avec les touches  (plus) et  (moins).
(en cm, US - 110 V version en pouce).
3. Appuyez sur la touche  (Save) pour confirmer.
Après confirmation, l'affichage indique «088» (US - 100V Version «035») (toujours clignotant).
4. Appuyez sur la touche  pour déplacer le système jusqu'à la position finale supérieure désirée (ou jusqu'à la butée supérieure).
5. Entrez la hauteur actuelle sur l'affichage avec les touches  (plus) et  (moins).
(en cm, US - 110 V version en pouce).
6. Appuyez sur la touche  (Save) pour confirmer.

Après confirmation, l'affichage indique la position actuelle (ne clignote plus). La première mise en service est maintenant terminée.



REMARQUE

Le boîtier de contrôle décale automatiquement les positions finales d'un tour de moteur. Selon la combinaison de systèmes (rapport de transmission hydraulique), le système arrête son mouvement à 3 mm, 5 mm ou 10,5 mm avant la position finale définie.

4.2 Première mise en service avec télécommande Haut / Bas

1. Appuyez sur la touche  pour déplacer le système jusqu'à la position finale inférieure désirée (ou jusqu'à la butée inférieure).
Le système descend vers le bas à une vitesse réduite de moitié. Le mouvement vers le haut est bloqué.
2. Appuyez sur la touche  et  simultanément pendant 5 secondes.
3. Appuyez sur la touche  pour déplacer le système jusqu'à la position finale supérieure désirée (ou jusqu'à la butée supérieure).
4. Appuyez sur la touche  et  simultanément pendant 5 secondes.



REMARQUE

Le boîtier de contrôle décale automatiquement les positions finales d'un tour de moteur. Selon la combinaison de systèmes (rapport de transmission hydraulique), le système arrête son mouvement à 3 mm, 5 mm ou 10,5 mm avant la position finale définie.

5 Fonctionnement

5.1 Mouvement vers le haut / vers le bas

Cette fonction permet de régler la hauteur du système.

- Appuyez sur la touche  ou .
- Gardez appuyé jusqu'à ce que la hauteur désirée soit atteinte.

5.2 Surveillance du cycle de service

La surveillance du cycle de service vérifie le rapport fonctionnement / arrêt. Pour éviter une surchauffe du système, un cycle de travail de 2/18 (ON / OFF) doit être respecté.

Le temps de fonctionnement continu maximal est de 2 minutes. Ensuite, une pause d'au moins 18 minutes doit être observée avant que le système puisse fonctionner à nouveau.

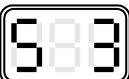
5.3 Mémorisation d'une position (seulement avec la télécommande par câble Memory!)

Avec cette fonction, il est possible de sauvegarder une position et de la retrouver ultérieurement en appuyant sur une touche. Vous pouvez enregistrer jusqu'à quatre positions différentes avec les quatre touches de mémoire.

1. Atteignez la position désirée et appuyez sur la touche  (Save).

Affichage: 

2. Appuyez sur une des touches mémoire    .
- Après que la touche mémoire ait été appuyée, l'affichage indique «S» et le numéro de la touche appuyée.

Exemple: 

Après l'enregistrement, un bruit de double clic se fait entendre. Après environ 2 secondes, la hauteur actuelle réapparaît sur l'affichage.

Exemple: 

5.4 Atteindre une position mémorisée (seulement avec la télécommande par câble Memory!)

Cette fonction permet de retrouver une position mémorisée.

- Appuyez en continu sur une des touches mémoire     jusqu'à ce que le système ait atteint la hauteur mémorisée.

5.5 Définir la hauteur affichée (seulement avec la télécommande par câble Memory!)

Avec cette fonction, la hauteur affichée peut être réglée.

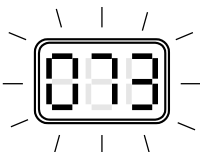
1. Atteignez la position désirée et appuyez sur la touche  (Save).

Affichage:



2. Gardez la touche  appuyé pendant 5 secondes, jusqu'à ce que l'affichage clignote.

Exemple:



3. Vous pouvez maintenant régler l'affichage actuel avec  (plus) ou  (moins). Pendant cette opération le système ne bouge pas!
4. Si la valeur est correctement définie, la nouvelle hauteur peut être enregistrée avec  (Save).

5.6 Reset du boîtier de contrôle (seulement avec la télécommande par câble Memory!)

5.6.1 Redéfinir les positions finales («S 7»)

1. Appuyez simultanément sur les touches ,  et  jusqu'à ce que l'affichage montre «S 5» ou «S 7». Le boîtier de contrôle est maintenant en mode réglage
2. Appuyez plusieurs fois sur la touche jusqu'à ce que «S 7» s'affiche.
3. Appuyez sur la touche  (Save).
Le numéro «068» clignote sur l'affichage → faites la première mise en service conformément aux instructions du chapitre 4.

5.6.2 Revenir aux paramètres d'usine («S 0»)

1. Appuyez simultanément sur les touches ,  et  jusqu'à ce que l'affichage montre «S 5» ou «S 7». Le boîtier de contrôle est maintenant en mode réglage
2. Appuyez plusieurs fois sur la touche jusqu'à ce que «S 0» s'affiche.
3. Appuyez sur la touche  (Save).
Le numéro «068» clignote sur l'affichage → faites la première mise en service conformément aux instructions du chapitre 4.

6 Service synchronisé 2, 3 ou 4 boîtiers de contrôle

6.1 Raccordement des câbles

Si plusieurs boîtiers de contrôle sont mis en cascade, plusieurs moteurs peuvent être contrôlés simultanément avec seulement une télécommande par câble. Les boîtiers de contrôle peuvent être synchronisés par le câble PXD SYNC-2 (124.00088) ou par le câble PXD SYNC-4 (124.00089).

PXD SYNC-2 Câbel



Deux boîtiers de contrôle peuvent être branchés et synchronisés par le câble SYNC-2.

→ le câble SYNC-2 a une longueur de 550mm

Il n'est pas possible de rallonger le câble SYNC. En cas de besoin, il faut rallonger le câble du moteur.



REMARQUE

Toujours faire un reset avant de déconnecter.
Débrancher le connecteur avec précaution
-> risque de dommage

PXD SYNC-4 Câbel



2, 3 ou 4 boîtiers de contrôle peuvent être branchés et synchronisés par le câble SYNC-4

→ le câble SYNC-4 a une longueur de 1'800mm
→ deux câbles SYNC-4 raccordés mesurent 2'000mm

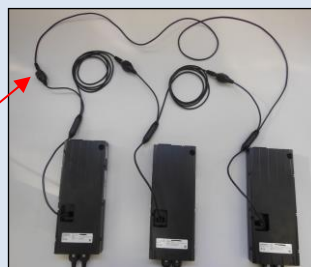
Il faut utiliser un câble SYNC-4 pour chaque boîtiers de contrôle.

Il n'est pas possible de rallonger le câble SYNC. En cas de besoin, il faut rallonger le câble du moteur



Branchez les SYNC-4 de chaque boîtiers de contrôle.

→ Les extrémités des câbles n'ont pas besoin d'être connectés. Cependant, la connexion des extrémités n'a aucune fonction sur le système.



6.2 Mise en service du système synchronisé

1. Câblez les boîtiers de contrôle conformément aux instructions.
2. Branchez les boîtiers avec le câble PXD SYNC-2 (pour 2 boîtiers) ou avec le câble PXD SYNC-4 (pour 2, 3 ou 4 boîtiers)
3. Seule une télécommande est nécessaire. Le boîtier avec la télécommande à câble est **le boîtier maître**. Les autres boîtiers sont esclaves.
4. Branchez le boîtier sur le secteur (bruit de clic de tous les boîtiers → le système est prêt pour la première mise en service)
5. Faites la première mise en service conformément aux instructions du chapitre 4.

ATTENTION



Les câbles SYNC doivent être branchés sur le boîtier de contrôle avant celui-ci ne soit branché sur le secteur. Si les câbles SYNC sont branchés après coup, le boîtier de contrôle ne les identifie pas. Seule un boîtier de contrôle fonctionne. Cela peut bloquer toute l'installation.



REMARQUE

Lorsque vous déconnectez le câble SYNC sans précaution, le câble peut être arraché du connecteur!

6.3 Questions fréquentes - FAQ

Scénario: brancher la télécommande par câble sur un autre boîtier

- «- -» clignote sur l'affichage
- la télécommande à câble ne fonctionne pas
- la télécommande à câble fonctionne seulement avec le boîtier de contrôle maître

Scénario: débrancher ou rebrancher le câble de synchronisation

- «000» clignote sur l'affichage
- après «E93» clignote sur l'affichage
- Refaites un reset «S 0» selon le chapitre 5.6.2 (tous les boîtiers de contrôle sont réinitialisés aux réglages d'usine)

Scénario: panne de courant

- toutes les positions sont mémorisées
- la synchronisation est mémorisée
- il ne faut pas refaire une première mise en service quand le circuit électrique est rétabli. Le système est opérationnel

Scénario: panne de courant uniquement sur un boîtier

- «000» clignote sur l'affichage
- ensuite «E93» clignote sur l'affichage
- Refaites un reset «S 0» selon le chapitre 5.6.2 (tous les boîtiers de contrôle sont réinitialisés aux réglages d'usine)

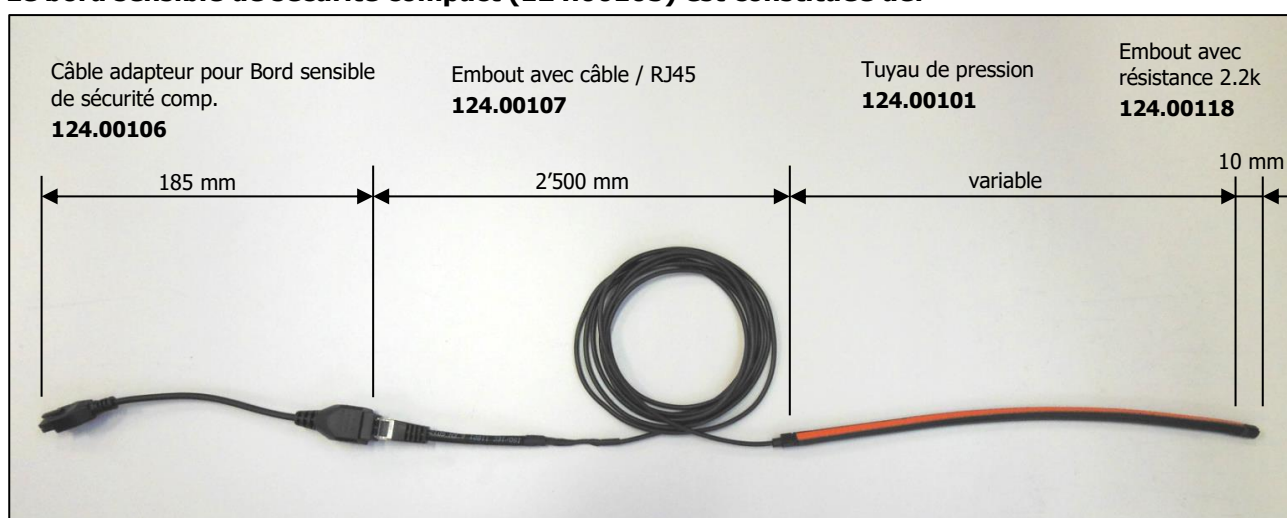
7 Bord sensible de sécurité - protection contre l'écrasement

Lors de l'utilisation de systèmes de levage d'Ergoswiss AG, il convient de veiller à ce qu'aucun objet ou personne ne soit coincé pendant un mouvement de levage. -> **Danger d'écrasement**

Fixez le bord sensible de sécurité dans la zone à protéger. Si il est écrasé pendant le fonctionnement, le système s'arrête et se déplace d'un tour de moteur dans le sens inverse.

Selon les différents modèles (transmission hydraulique), un tour de moteur correspond à 3mm, 5mm ou 10.5mm.

Le bord sensible de sécurité compact (124.00105) est constituée de:



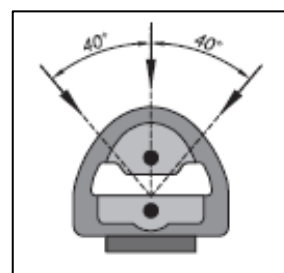
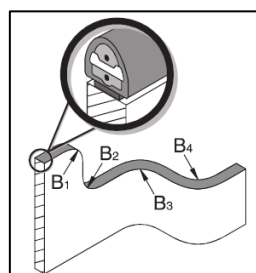
7.1 Données techniques

Propriétés fonctionnelles du tuyau de contact

Angle de captage	< 80°
Force de commutation	< 25N à 23°C
Mouvement de commutation	< 2mm à 23°C
Rayon de courbure minimale	B ₁ 120mm / B ₂ 150mm / B ₃ 20mm / B ₄ 20mm
Charge de traction maximale	20N

Propriétés électriques

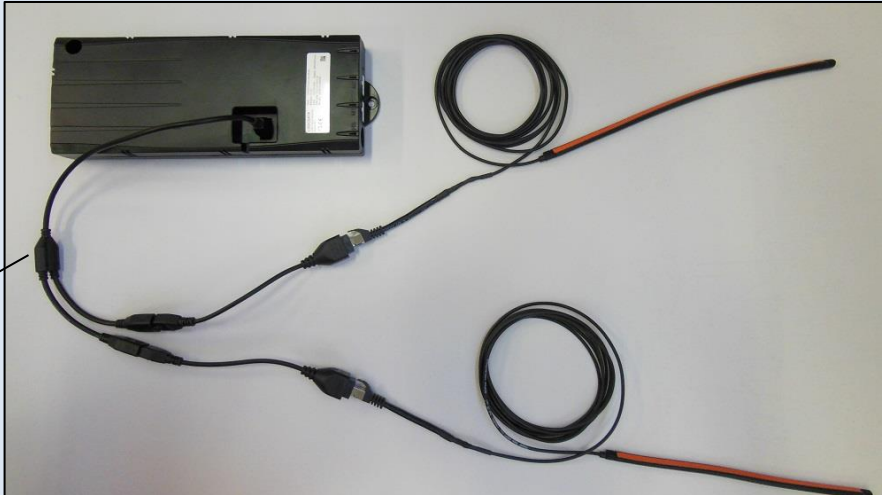
Résistance de terminaison	2.2kOhm
Pouvoir de coupure maximale	250 mW
Tension maximale	DC 24V
Courant min/max	1mA / 10mA



7.2 Brancher le bord sensible de sécurité

Le bord sensible de sécurité compact est compatible avec le boîtier de contrôle compact.

Lors du montage du système, un maximum de deux bords sensibles de sécurité peuvent être posés dans les zones d'écrasement utilisés simultanément. La longueur du tuyau de contact peut être choisi librement entre 0 et 5000 mm.

Version simple	
Version double Pour la version double, il faut utiliser un câble double 124.00084 	



REMARQUE

Si un câble SYNC doit être branché sur le boîtier de contrôle en plus du bord sensible de sécurité, il est possible de le raccorder sur un câble double.

Coller le bord sensible sur la zone d'écrasement	Brancher le bord sensible de sécurité
1. Nettoyez et dégraissez la surface prévue 2. Enlevez le liner de l'Acrylic Foam de 10-15cm 3. Mettez le bord sensible sur la surface et bien appuyer 4. Répétez les étapes 2 et 3, jusqu'à que le tuyau sensible soit complètement collé sur la surface 5. L'adhérence maximale est atteinte après 24h	1. Branchez le boîtier de contrôle conformément aux instructions 2. Posez les fils de manière à ce qu'ils ne puissent pas s'enchevêtrer 3. Branchez l'adaptateur sur le boîtier de contrôle 4. Le bord sensible de sécurité doit être branché sur le boîtier avant que celui-ci ne soit branché sur le secteur.



REMARQUE

Le bord sensible de sécurité doit être branché sur le boîtier de contrôle avant que celui-ci ne soit branché sur le secteur. Si il est branché après coup, le boîtier de contrôle ne l'identifiera pas.

8 Entretien et élimination

8.1 Maintenance et nettoyage

Le système de levage ne demande aucun entretien jusqu'à 10'000 cycles si son utilisation est conforme à sa destination. Ainsi la maintenance n'est pas nécessaire

ATTENTION



Le nettoyage de le boîtier de contrôle et de la télécommande à câble doit être réalisé avec un chiffon sec ou légèrement humide. Avant le nettoyage, le câble d'alimentation doit impérativement être débranché!

ATTENTION



Aucun liquide ne doit entrer dans les connecteurs électriques.

8.2 Réparation et pièces de rechange

Les réparations doivent être effectuées exclusivement par du personnel spécialisé. Seules des pièces de rechange d'origine doivent être utilisées. Lors de réparations, le système doit être déchargé et débranché.

ATTENTION



Le boîtier de contrôle ne doit pas être ouvert. Danger d'un choc électrique.

8.3 Démontage et élimination

Lors de la mise hors service et de l'élimination, les composants électroniques doivent être éliminés séparément. Le système est constitué de composants qui sont intégralement recyclables et qui ne présentent aucun risque pour l'environnement. Les composants électroniques satisfont la directive RoHs.

8.4 Loi sur les équipements électriques et électroniques

Le système de levage n'est pas couvert par la loi sur les équipements électriques et électroniques (directive DEEE 2012/19 / UE), car le système de levage - selon l'utilisation prévu - n'est pas conçu pour les utilisateurs finaux (Business-to-Customer), mais pour les applications industrielles (Business-to-Business).

8.5 Messages d'erreur sur l'affichage (seulement avec la télécommande par câble Memory!)

Affichage	Cause	Rectification
	Le boîtier de contrôle compact est équipé d'une protection contre la surchauffe. En raison des températures trop hautes, la protection contre la surchauffe a été activée.	Attendez que le système refroidisse et que le message «HOT» s'efface. Ensuite le système est opérationnel.
	Défaut interne dans le boîtier de contrôle	Suivre la liste d'erreur suivante.
00	Défaut interne Canal 1	Débranchez le câble d'alimentation et contactez le SAV.
01	Défaut interne Canal 2	
12	Défaut Canal 1	Branchez le câble du moteur correctement.
13	Défaut Canal 2	
24	Surintensité moteur M1	Système surchargé → réduisez la charge Système bloqué → enlevez l'objet coincé
25	Surintensité moteur M2	
48	Surintensité groupe moteur 1	
49	Surintensité groupe moteur 2	
60	Protection anticollision	
62	Surintensité commande	
36	Plug détection prise moteur M1	Branchez correctement le câble du moteur sur la prise concernée. Refaites un reset.
37	Plug détection prise moteur M2	
61	Moteur remplacé	
55	Synchronisation groupe moteur 1 impossible	Enlevez la charge du système. Refaites un reset. Contactez le SAV si l'erreur reste affichée.
56	Synchronisation groupe moteur 2 impossible	
67	Tension trop élevée	Débranchez le câble d'alimentation. Contactez le SAV.
70	Modification de la configuration du boîtier de contrôle	Débranchez le câble d'alimentation et patientez au minimum 5 secondes. Branchez le câble d'alimentation. Refaites un reset.
81	Défaut interne	Débranchez le câble d'alimentation et patientez au minimum 5 secondes. Branchez le câble d'alimentation. Refaites un reset. Contactez le SAV si l'erreur reste affichée.
93	Erreur de connexion lors de la synchronisation. Le défaut est indiqué sur l'affichage pendant 15 secondes. Ensuite le boîtier de contrôle active le mode de réglage. Le code «000» clignote sur l'affichage.	Débranchez le câble d'alimentation et patientez au minimum 5 secondes. Branchez le câble d'alimentation. Refaites un reset.

8.6 Codes de clic

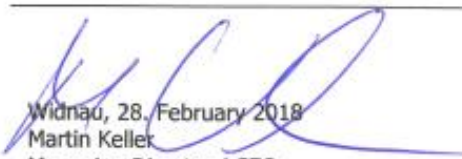
Dès que la commande électrique PXD compact est sous tension, la commande informe l'utilisateur sur le statut du système et sur la raison du dernier arrêt. Cela se fait par des signaux acoustiques intégrés.

Nombres de clics	Information sur le status
2x	Fonctionnement normal: Le système fonctionne sans problème
1x	Mode de secours: Le système est dans le mode de secours. Les moteurs ne peuvent pas être utilisés. Il faut contrôler le message d'erreur sur l'affichage
3x – 6x	Le dernier arrêt était incomplet / réinitialisation forcée: Il faut contrôler le message d'erreur sur l'affichage

8.7 Rectification de problèmes génériques

Erreur	Cause	Rectification
La commande électrique ne fonctionne pas	La commande est débranchée	Branchez le câble d'alimentation
	Le moteur est débranché	Branchez le câble du moteur
	Défaut dans le moteur	Contactez le SAV
	Défaut dans la commande	Contactez le SAV
	Défaut dans la télécommande par câble	Remplacez la télécommande par câble
	Mauvaise connexion du connecteur	Branchez les fiches/câbles correctement
Le système se déplace que vers le haut ou que vers le bas	Défaut dans la commande	Contactez le SAV
	Défaut dans la télécommande par câble	Remplacez la télécommande par câble
Le système se déplace que vers le bas	Système surchargé	Réduisez la charge

9 Déclaration d'incorporation

		Ergoswiss AG Nöllenstrasse 15 9443 Widnau Schweiz		Tel. +41 (0) 71 727 0670 Fax +41 (0) 71 727 0679 info@ergoswiss.com www.ergoswiss.com																																					
EG-Declaration of Incorporation in the sense of the Machinery Directive 2006/42/EG annex II 1B																																									
We hereby declare that for the incomplete machine "hydraulic system", for ergonomically height adjustable workplaces or similar, with the variants																																									
<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="6">Hydraulic system</th> </tr> <tr> <th>Drive</th> <th>+</th> <th>Pump</th> <th>+</th> <th colspan="2">Lifting element</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Hand crank (113.xxxxx)</td> <td></td> <td>PA, PB, PF (100/102/103.xxxxx)</td> <td></td> <td colspan="2">Zylinder CB, CD, CE, CG, CH, CI, CX (107/109/307/309.xxxxx)</td> </tr> <tr> <td>PXA, PXB, PXD (112.xxxxx)</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td colspan="2">Linear unit LA, LB, LD, LG, LH, LX, LX-X (106/306.xxxxx)</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td colspan="2">Table leg TA, TI, TK, TL, TM, TQ, TT, TU, TX (106/306.xxxxx)</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td colspan="2">Lifting castor HR, HX (501.xxxxx)</td> </tr> </tbody> </table>						Hydraulic system						Drive	+	Pump	+	Lifting element		Hand crank (113.xxxxx)		PA, PB, PF (100/102/103.xxxxx)		Zylinder CB, CD, CE, CG, CH, CI, CX (107/109/307/309.xxxxx)		PXA, PXB, PXD (112.xxxxx)				Linear unit LA, LB, LD, LG, LH, LX, LX-X (106/306.xxxxx)						Table leg TA, TI, TK, TL, TM, TQ, TT, TU, TX (106/306.xxxxx)						Lifting castor HR, HX (501.xxxxx)	
Hydraulic system																																									
Drive	+	Pump	+	Lifting element																																					
Hand crank (113.xxxxx)		PA, PB, PF (100/102/103.xxxxx)		Zylinder CB, CD, CE, CG, CH, CI, CX (107/109/307/309.xxxxx)																																					
PXA, PXB, PXD (112.xxxxx)				Linear unit LA, LB, LD, LG, LH, LX, LX-X (106/306.xxxxx)																																					
				Table leg TA, TI, TK, TL, TM, TQ, TT, TU, TX (106/306.xxxxx)																																					
				Lifting castor HR, HX (501.xxxxx)																																					
the following essential requirements of the Machinery Directive 2006/42/EG are applied and complied with: 1.1.2.; 1.1.3.; 1.1.5.; 1.1.6.; 1.2.; 1.3.2.; 1.3.9.; 1.5.1.; 1.5.3.; 1.5.7.; 1.5.8.																																									
In particular the applied harmonized standards: <table border="0"> <tr> <td> EN 1005 EN ISO 12100 EN 55014 EN 60335 EN 60204 EN 61000 EN 62233 </td> <td> Safety of machinery: Physical performance Safety of machinery: 2011 Electromagnetic compatibility Safety of electrical appliances for household use Electrical equipment of devices Electromagnetic compatibility: EMC Household electrical appliances EMC, evaluation and measurement </td> </tr> </table>						EN 1005 EN ISO 12100 EN 55014 EN 60335 EN 60204 EN 61000 EN 62233	Safety of machinery: Physical performance Safety of machinery: 2011 Electromagnetic compatibility Safety of electrical appliances for household use Electrical equipment of devices Electromagnetic compatibility: EMC Household electrical appliances EMC, evaluation and measurement																																		
EN 1005 EN ISO 12100 EN 55014 EN 60335 EN 60204 EN 61000 EN 62233	Safety of machinery: Physical performance Safety of machinery: 2011 Electromagnetic compatibility Safety of electrical appliances for household use Electrical equipment of devices Electromagnetic compatibility: EMC Household electrical appliances EMC, evaluation and measurement																																								
specific technical documentation have been created in accordance with annex VII, part B, and will be sent to the national authorities by registered letter or electronically, if the request is justified, and this incomplete machine is in conformity with the relevant provisions of other EU Directives: <table border="0"> <tr> <td> 89/391/EG 2001/95/EG 2014/30/EU 2014/35/EU </td> <td> Safety and health of workers General product safety Directive on electromagnetic compatibility Low voltage directive </td> </tr> </table>						89/391/EG 2001/95/EG 2014/30/EU 2014/35/EU	Safety and health of workers General product safety Directive on electromagnetic compatibility Low voltage directive																																		
89/391/EG 2001/95/EG 2014/30/EU 2014/35/EU	Safety and health of workers General product safety Directive on electromagnetic compatibility Low voltage directive																																								
Furthermore, we declare that this incomplete machine may only be commissioned if it has been determined that the machine in which the incomplete machine is to be installed complies with the provisions of the Machinery Directive 2006/42/EG and our assembly and service operating instructions have been followed.																																									
 Widnau, 28. February 2018 Martin Keller Managing Director / CEO				Document responsibility EU: Ergoswiss Deutschland GmbH Weiherstrasse 6/1 DE-72585 Riederich																																					

9 Declaración de incorporación

ERGOSWISS
table lift systems

ERGOSWISS AG
Nollenstrasse 15
9443 Widnau
Schweiz

Tel. +41 (0) 71 727 0670
Fax +41 (0) 71 727 0679
info@ergoswiss.com
www.ergoswiss.com

**EG-Declaration of Incorporation in the sense of the
Machinery Directive 2006/42/EG annex II 1B**

We hereby declare that for the incomplete machine "hydraulic system", for ergonomically height
adjustable workplaces or similar, with the variants

Hydraulic system	
Drive	+
Pump	+
Lifting element	

the following essential requirements of the Machinery Directive 2006/42/EG are applied and complied
with:

1.1.2.; 1.1.3.; 1.1.5.; 1.1.6.; 1.2.; 1.3.2.; 1.3.9.; 1.5.1.; 1.5.3.; 1.5.7.; 1.5.8.

In particular the applied harmonized standards:

EN 1005	Safety of machinery: Physical performance
EN ISO 12100	Safety of machinery: 2011
EN 55014	Electromagnetic compatibility
EN 60335	Safety of electrical appliances for household use
EN 60204	Electrical equipment of devices
EN 61000	Electromagnetic compatibility: EMC
EN 62233	Household electrical appliances EMC, evaluation and measurement

specific technical documentation have been created in accordance with annex VII, part B, and will be
sent to the national authorities by registered letter or electronically, if the request is justified, and
this incomplete machine is in conformity with the relevant provisions of other EU Directives:

89/391/EG	Safety and health of workers
2001/95/EG	General product safety
2014/30/EU	Directive on electromagnetic compatibility
2014/35/EU	Low voltage directive

Furthermore, we declare that this incomplete machine may only be commissioned if it has been
determined that the machine in which the incomplete machine is to be installed complies with the
provisions of the Machinery Directive 2006/42/EG and our assembly and service operating instructions
have been followed.

Widnau, 28. Februar 2018
Martin Keller
Managing Director / CEO

ERGOSWISS Deutschland GmbH
Weihenstrasse 6/1
DE-72585 Riedelrich

Document responsibility EU:

8.6 Códigos de clicks

En cuanto el sistema de elevación recibe la corriente eléctrica, el controlador utiliza los relés incorporados para notificar de manera audible al usuario el estado del sistema y el motivo del último apagado.

Número de clicks	Información del Sistema
2x	Operación normal: El sistema funciona correctamente.
1x	Operación de emergencia: El sistema está en modo de emergencia, los motores no pueden ser utilizados. El código de error en la pantalla debe ser verificado.
3x – 6x	Última operación incompleta/ reseteo forzado: El código de error en la pantalla debe ser verificado.

8.7 Solución de problemas genéricos

Error	Causa	Rectificación
Motor no funciona	Centralita no conectada	Conecte el cable de potencia
	Motor no conectado	Conecte el cable de motor
	Motor defectuoso	Contacte con atención al cliente
	Centralita defectuosa	Contacte con atención al cliente
	Mando por cable defectuoso	Cambie el mando por cable
	Conexión incorrecta	Conecte los cables correctamente
	Centralita defectuosa	Contacte con atención al cliente
	Panel der control defectuoso	Cambie el mando por cable
Motor solo se mueve en un sentido		Retire peso del sistema
Motor solo se mueve hacia abajo	Sistema sobrecargado	

8.5 Mensajes de error en el display (Solo con el mando por cable, tipo Memory!)

Pantalla	Causa	Rectificación
	La centralita compact está equipada con una protección para el sobrecalentamiento. Esta protección se activará cuando se alcancen temperaturas demasiado altas.	Espera hasta que la centralita se haya enfriado y el mensaje «HOT» no aparezca en el display. En ese momento, la centralita está lista para su uso de nuevo.
	Hay un error interno en la centralita.	Proceda de acuerdo a la siguiente lista de errores.
00	Error interno canal 1	Desconecte el cable de potencia de la corriente y contacte con el servicio de atención al cliente.
01	Error interno canal 2	
12	Canal 1 defectuoso	Inserte el cable del motor correctamente
13	Canal 2 defectuoso	
24	Exceso de corriente en el motor M1	Sistema de sobrecarga → Retire carga del sistema Sistema atrapado → Retire el objeto atrapado
25	Exceso de corriente en el motor M2	
48	Exceso de corriente en el grupo 1	
49	Exceso de corriente en el grupo 2	
60	Protección anticollisión	
62	Exceso de corriente en la centralita	
36	Detección del conector en clavija M1	
37	Detección del conector en clavija M2	
61	Motor reemplazado	Enchufe el cable de motor correctamente en su respectiva clavija. Realice un reseteo.
55	Sincronización incorrecta del motor grupo 1	
56	Sincronización incorrecta del motor grupo 2	Retire carga del sistema. Realice un reseteo. Contacte con atención al cliente si el error permanece en el display.
67	Voltaje demasiado alto	
70	Cambio en la configuración del sistema	Desconecte el cable de potencia de la corriente y espere como mínimo 5 segundos. Vuelva a conectar el cable de potencia y realice un reseteo.
81	Error Interno	Desconecte el cable de potencia de la corriente y espere como mínimo 5 segundos. Vuelva a conectar el cable de potencia y realice un reseteo. Contacte con atención al cliente si el error permanece en el display.
93	Error de conexión durante la sincronización El error se muestra en el display durante 15 segundos, y después la centralita cambia a modo reseteo, apareciendo «000» intermitente en el display.	Desconecte el cable de potencia de la corriente y espere como mínimo 5 segundos. Vuelva a conectar el cable de potencia y realice un reseteo.

8 Mantenimiento y eliminación

8.1 Mantenimiento y limpieza

El sistema de elevación no requiere mantenimiento hasta 10'000 ciclos durante el funcionamiento normal o cuando se cumple el propósito previsto. Por lo tanto, no se requiere un servicio.

ATENCIÓN



La centralita y el mando por cable solo deben limpiarse con un paño seco o ligeramente húmedo. Antes de limpiar, es esencial desconectar el cable de alimentación de la corriente!

ATENCIÓN



No debe haber líquido en los conectores.

8.2 Reparaciones y piezas de repuesto

Las reparaciones solo deben ser realizadas por especialistas. Solo se deben usar recambios originales. Paratodas las reparaciones, el sistema debe de estar siempre sin carga y desconectado de la corriente eléctrica.

ATENCIÓN



El control nunca debe abrirse! Existe riesgo de descarga eléctrica.

8.3 Desmontaje y eliminación

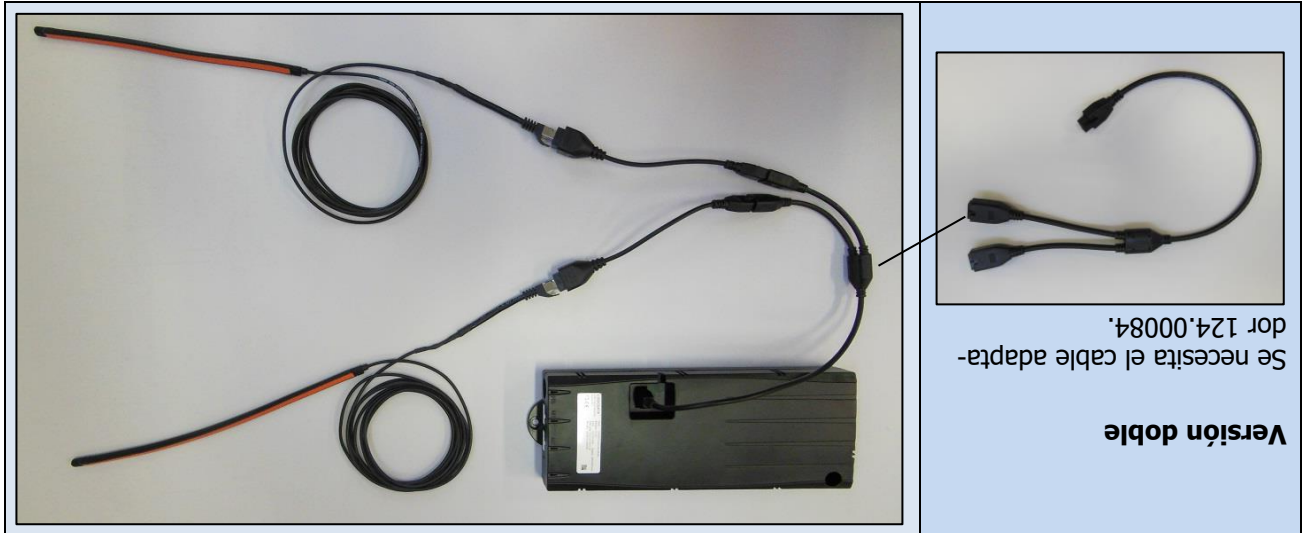
Cuando se retira y se desecha el sistema de elevación, los componentes electrónicos deben eliminarse por separado. El sistema consta de componentes que son totalmente reciclables y, por lo tanto, inofensivos desde el punto de vista ambiental. Los componentes electrónicos cumplen con la directiva RoHS.

8.4 Ley de equipos eléctricos y electrónicos.

El sistema de elevación no está cubierto por la Ley de equipos eléctricos y electrónicos (Directiva WEEE 2012/19/EU), ya que el sistema de elevación (según el uso previsto) no está destinado a usuarios finales (Business-to-Customer) sino a aplicaciones industriales (Business-to-Business) está diseñado.

7.2 Conexión de la tira de seguridad

La tira de seguridad compact es compatible con la centralita compact. Se pueden montar uno o dos tiras por centralita para cubrir una mayor área de posible atrapamiento. La longitud del tubo de contacto se puede seleccionar libremente entre 0 y 5.000 mm.



NOTA  Si fuera necesario utilizar un cable de sincronización SYNC en la centralita, además del cable de seguridad, ambos pueden ser utilizados con el cable adaptador.

Pegado del cable de contacto 1. Limpiar y desengrasar la superficie adhesiva 2. Quitar la protección acrílica de 100 a 150 mm 3. Coloque sobre la superficie adhesiva y presione firmemente 4. Repita los puntos 2. y 3. hasta que la manguera de contacto esté completamente pegada 5. La máxima adhesión se alcanza a las 24 horas	Conexión del cable de seguridad 1. Instale el sistema según las instrucciones 2. Coloque el cable 124.00107 limpio para que no se pueda enganchar 3. Conecte el adaptador a la centralita 4. El cable debe ser conectado antes de que la centralita sea conectada a la electricidad
---	---

NOTA  La tira de seguridad debe ser conectado antes de que la centralita sea conectada a la electricidad. Si es conectado después de eso, no será reconocido por la centralita.

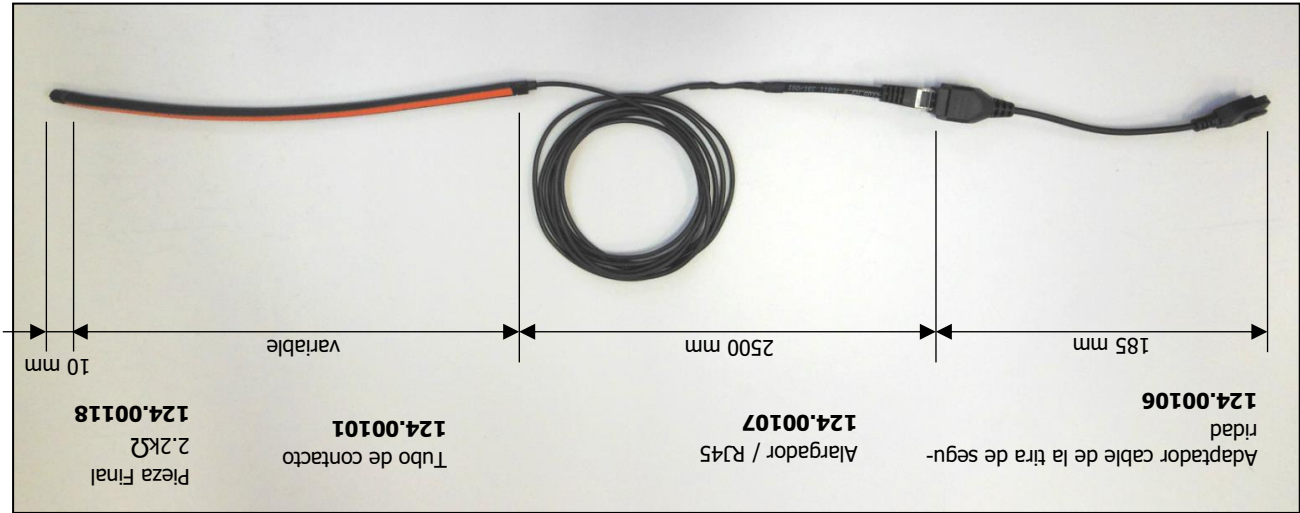
7 Tira de seguridad - Protección antiatrapamiento

Al utilizar los sistemas de elevación de Ergoswiss AG es importante estar seguro de que no haya personas u objetos atrapados durante su funcionamiento ->**Peligro de atrapamiento.**

Instale la tira de seguridad dentro de la posible zona de atrapamiento. Si el tubo de contacto es presionado mientras se conduce, el motor se detendrá inmediatamente y retrocederá por una rotación.

Dependiendo de la combinación del sistema (ratio de transmisión hidráulica), una revolución del motor causa una carrera de 3 mm, 5 mm o 10,5 mm.

La tira de seguridad compact (124.00105) consiste en:



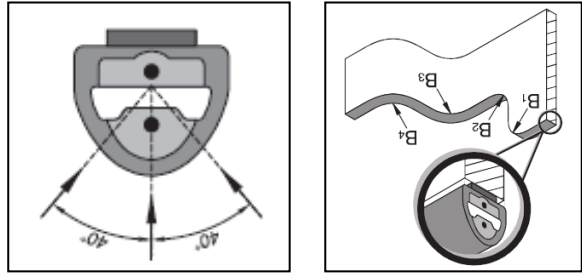
7.1 Datos Técnicos

Propiedades funcionales del cable de seguridad

Ángulo de contacto < 80 °
Presión de conmutación < 25 N at 23 °C
Distancia de conmutación < 2 mm at 23 °C
Radio mínimo de flexión B₁ 120 mm / B₂ 150 mm / B₃ 20 mm / B₄ 20 mm
Carga Tensora Máxima 20 N

Propiedades Eléctricas

Resistencia del cable 2.2 kOhm
Capacidad máxima conmutación 250 mW
Max. Voltaje DC 24 V
Corriente min. / max. 1 mA / 10 mA



6.2 Montaje de los equipos sincronizados

1. Conectar los sistemas según las instrucciones.
2. Conectar las centralitas usando los cables SYNC-2 para dos centralitas, o el cable SYNC-4 para 2,3 o 4 centralitas.
3. Sólo se necesita un panel de control. La centralita conectada a ese panel de control es la **centralita central**. El resto de centralitas están subordinadas a ella.
4. Conecte la centralita a la corriente.
(Cuando escuche el click → centralita lista para operación inicial)
5. Lleve a cabo la operación inicial según el capítulo 4.

ATENCIÓN



El cable SYNC debe estar conectado a la centralita antes de que ésta sea conectada a la corriente. Si el cable SYNC es conectado después, no serán reconocido por la centralita y solo se moverá un motor, lo que puede conducir a atascos de todo el sistema.



NOTA

Si el cable SYNC se desenchufó descuidadamente, la toma se puede extraer de la platina de centralita!

6.3 Preguntas frecuentes - FAQ

Escenario: conectar el mando por cable a otra centralita

- «- - -» *parpadea en el display*
- Panel de control no funciona
- Panel de control SOLO funcionará con la centralita central

Escenario: desconectar o volver a conectar el cable de sincronización

- «000» *parpadea en el display*
- *Después el display muestra «E93»*
- Realice un reseteo «S 0» según el capítulo 5.6.2 (todas las centralitas volverán a configuración fábrica)

Escenario: corte de potencia

- Las centralitas guardarán las posiciones almacenadas.
- Sincronización es almacenada.
- Cuando vuelva la potencia, el sistema podrá ser usado de forma normal. No hace falta la operación inicial.

Escenario: corte de potencia en una sola centralita

- «000» *parpadea en el display*
- *Después el display muestra «E93»*
- Realice un reseteo «S 0» según el capítulo 5.6.2 (todas las centralitas volverán a configuración fábrica)

6 Operación de sincronización de 2, 3 o 4 centralitas

6.1 Conexiones de los cable

Sincronizando varias centralitas, varias motores pueden operarse simultáneamente a través de un solo mando por cable. Las centralitas pueden interconectarse utilizando el cable PXD SYNC-2 (124.00088) o el cable PXD SYNC-4 (124.00089).



Con el cable SYNC-2 se pueden conectar y sincronizar dos centralitas.

← La longitud del cable es de 550 mm.

El cable SYNC no puede ser extendido. Si es necesario, habrá que extender el cable de motor!



Siempre realice un reseteo antes del desmontaje!
Desenchufe con cuidado el enchufe de
ser extraído

PXD SYNC-2 cable

Con el cable SYNC-4 2, 3 o 4 centralitas pueden ser conectar y sincronizadas.

- La longitud del cable es de 1'800 mm
- Dos cables conectados tienen una longitud de 2'000 mm

Cada centralita sincronizada necesita un cable SYNC-4.

El cable SYNC no puede ser extendido. Si es necesario, habrá que extender el cable de motor.

- ← La longitud del cable es de 1'800 mm
- ← Dos cables conectados tienen una longitud de 2'000 mm

El cable SYNC no puede ser extendido. Si es necesario, habrá que extender el cable de motor.

Los cables SYNC-4 de cada centralita tienen que ser conectados entre sí.

← Los extremos del cable no tienen que estar conectados. Sin embargo, conectar los extremos no tundra ninguna influencia en el Sistema.



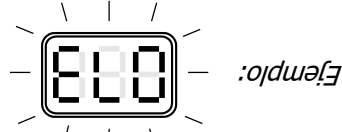
PXD SYNC-4 cable

5.5 Ajuste de la altura mostrada en el display (Solo con el mando por cable, tipo Memory!)

La altura mostrada en el display puede ser ajustada con esta función.

1. Mueva el sistema hasta la altura deseada y presione el botón  (Save).
2. Mantenga el botón  pulsado durante 5 segundos, hasta que el display comience a parpadear.


Display:
3. Presione los botones  (subir) y  (bajar) para definir la altura actual. Mientras se da ese ajuste, el sistema no se moverá.
4. Si la nueva altitudse establece correctamente, presione el botón  (Save) para confirmar.



5.6.1 Redefinición de las posiciones finales («S 7»)

1. Presione los botones  ,  y  simultáneamente hasta que en el display aparezca «S 5» o «S 7». En ese momento, la centralita se encuentra en el modo de operación inicial.
2. Presione el botón  hasta que «S 7» aparezca en el display.
3. Presione el botón  (Save). «068» parpadea en el display → proceda entonces a la operación inicial descrita en el capítulo 4.

5.6.2 Restablecer la centralita a la configuración de fábrica («S 0»)

1. Presione los botones  ,  y  simultáneamente hasta que en el display aparezca «S 5» o «S 7». En ese momento, la centralita se encuentra en el modo de operación inicial.
2. Presione el botón  hasta que «S 0» aparezca en el display.
3. Presione el botón  (Save). «068» parpadea en el display → proceda entonces a la operación inicial descrita en el capítulo 4.

5 Operación

5.1 Movimiento Arriba / Abajo

Esta función permite el ajuste de altura del sistema.

- Mantenga el botón  o  pulsado. Mantenga el botón pulsado hasta alcanzar la posición deseada.

5.2 Monitoreo del ciclo de funcionamiento

El ciclo de monitoreo controla la ratio de operación/parada. Para evitar sobrecalentamiento del sistema, un ciclo de funcionamiento 2/18 (ON/OFF) debe ser realizado. Así, el tiempo máximo de uso continuo será de 2 minutos. Después de ese tiempo, será necesaria una pausa de 18 minutos para que el sistema pueda operar de nuevo.

5.3 Guardar una posición (Solo con el mando por cable, tipo Memory!)

Con esta función, es posible memorizar una posición o altura deseada para poder volver a ella misma pulsando un botón de las memorias. Se pueden almacenar y utilizar hasta cuatro posiciones de memoria, cada una asignada a unos de los cuatro botones del mando.

1. Mueva el sistema hasta la posición deseada y presione el botón  (Save).



2. Presione alguno de los botones    . Después de presionarlo, en el display aparecerá «S» y el número presionado.



Después de guardar la posición, se oirá un sonido de doble click, y en dos segundos, se mostrará la altura actual.



5.4 Ir a una posición almacenada (Solo con el mando por cable, tipo Memory!)

Esta función permite mover el sistema a una posición almacenada.

- Mantenga uno de los botones     pulsado. El sistema se moverá y parará en la posición guardada en ese número.

4.1 Operación inicial con Mando por cable Memory

En el display se muestra el mensaje intermitente «068» (US – 110V versión «027»)

1. Presione el botón  para mover el sistema a la posición más baja deseada (o hasta la posición de bloqueo inferior). El sistema desciende a media velocidad. Movimiento hacia arriba está bloqueado.

2. Presione los botones  (subir) y  (bajar) para definir la altura actual de la encimera (en cm, US – 110V versión en pulgadas) en el display.

3. Para confirmar, presione el botón  (Save). Después de la confirmación, aparecerá en el display el mensaje «088» (US – 110V versión «035») (intermitente).

4. Presione el botón  para mover el sistema a la posición más alta deseada (o hasta la posición de bloqueo superior).

5. Presione los botones  (subir) y  (bajar) para definir la altura actual de la encimera (en cm, US – 110V versión en pulgadas) en el display.

6. Para confirmar, presione el botón  (Save).

Después de la confirmación, la altura se muestra en el display (ya no intermitente) y la operación inicial está completa.



NOTA

La centralita compensa automáticamente las posiciones finales con una vuelta de motor. Dependiendo de la combinación de sistemas (ratio de transmisión hidráulica), el sistema detendrá su movimiento 3 mm, 5 mm o 10.5 mm antes de alcanzar la posición final definida.

4.2 Operación inicial con Mando por cable Arriba / Abajo

1. Presione el botón  para mover el sistema a la posición más baja deseada (o hasta la posición de bloqueo inferior). El sistema desciende a media velocidad. Movimiento hacia arriba está bloqueado.

2. Mantenga presionados los botones  e  simultáneamente durante 5 segundos.

3. Presione el botón  para mover el sistema a la posición más alta deseada (o hasta la posición de bloqueo superior).

4. Mantenga presionados los botones  e  simultáneamente durante 5 segundos.



NOTA

La centralita compensa automáticamente las posiciones finales con una vuelta de motor. Dependiendo de la combinación de sistemas (ratio de transmisión hidráulica), el sistema detendrá su movimiento 3 mm, 5 mm o 10.5 mm antes de alcanzar la posición final definida.

4 Operación inicial



Antes de puesta en marcha el sistema de elevación, todo el sistema debe ensamblarse correctamente de acuerdo con las instrucciones de montaje. La puesta en marcha está prohibida hasta que todo el sistema cumpla con las directivas EG 2006/42/EG (Directivas de maquinaria). Para ello, se debe llevar a cabo un análisis de riesgos del sistema completo para poder reaccionar ante posibles peligros residuales (por ejemplo, mediante medidas constructivas o mediante instrucciones en el manual de instrucciones y / o mediante instrucciones de seguridad en el Sistema).

ATENCIÓN



Durante el ajuste de altura de la estructura, hay un peligro de atrapamiento. Es muy importante asegurarse de que no haya objetos o personas en esa zona de peligro o que pueda acceder a ella.

ATENCIÓN



La posición más baja siempre debe ser alcanzable. El elemento de elevación no debe detenerse antes de alcanzar su posición de parada más baja. De lo contrario, el aire ingresará al sistema o se acumulará demasiada presión.

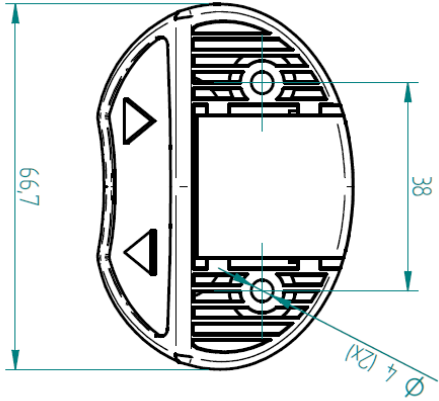
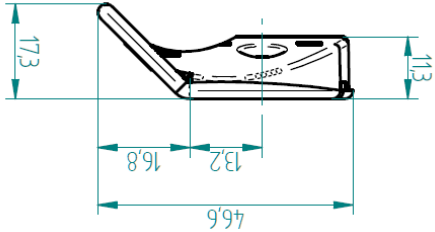
ATENCIÓN



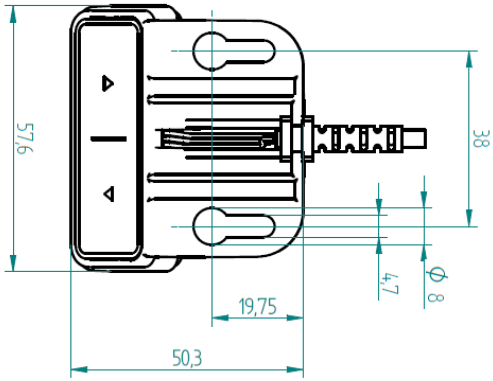
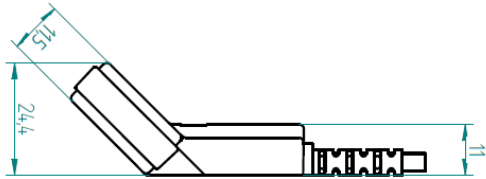
NOTA
Durante la puesta en marcha inicial, la centralita solo funciona a media potencia y media velocidad. El sistema solo puede cargarse por completo después de que se haya completado la puesta en marcha inicial.

3.3.3 Mando por cable Arriba / Abajo Front

1. Coloque el mando por cable en la posición deseada debajo de la encimera. El panel de control debe sobresalir del borde de la encimera!
2. Atornille el mando por cable usando los tornillos suministrados. Tenga cuidado de no traspasar la encimera!



1. Coloque el mando por cable en la posición deseada debajo de la encimera. El panel de control debe sobresalir del borde de la encimera!
2. Atornille el mando por cable usando los tornillos suministrados. Tenga cuidado de no traspasar la encimera!



3.3 Montaje del mando por cable

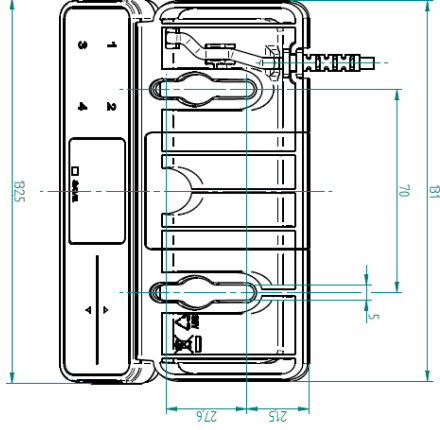
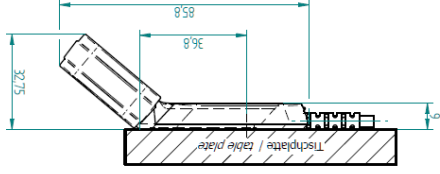
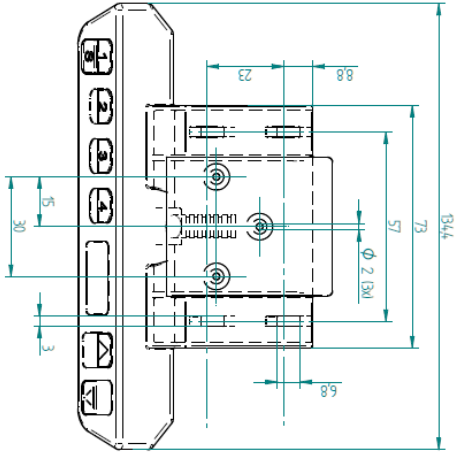
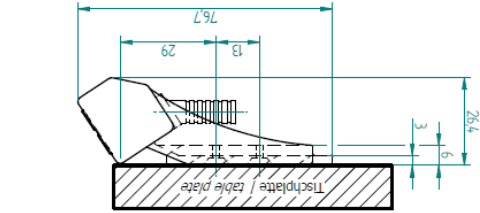
3.3.1 Mando por cable Memory

1. Coloque la pletina de montaje en la posición deseada debajo de la encimera.
El panel de control debe sobresalir del borde de la encimera!
2. Atornille la pletina de montaje usando los tornillos suministrados.
Tenga cuidado de no traspasar la encimera!
3. Deslice el mando por cable dentro de la pletina de montaje.



3.3.2 Mando por cable Memory Touch

1. Coloque el mando por cable en la posición deseada debajo de la encimera.
El panel de control debe sobresalir del borde de la encimera!
2. Atornille el mando por cable usando los tornillos suministrados.
Tenga cuidado de no traspasar la encimera!



NOTA

Antes de conectar el cable de potencia a la corriente, debe de comprobar los siguientes puntos:

- ¿Corresponde el voltaje al valor marcado en la centralita?
- ¿Están conectadas las clavijas del cable en los huecos correctos (M1, M2)?
- ¿Está montado el sistema según las instrucciones?



NOTA

El cable de motor tiene una longitud de 950 mm. Si es necesario, se pueden utilizar hasta 5 extensiones de cable de motor. Cada cable de extensión tendrá una longitud de 1'200 mm.

→ 124.00137: PXD compact Alargador 1'200 mm Motor



NOTA

Dicho cable tiene una longitud de 1'800 mm, y si es necesario puede ser prolongado con hasta 3 cables de extensión. Cada cable de extensión tendrá una longitud de 1'000 mm.

→ 124.00071: PXD Alargador 1'000 mm Mando por cable





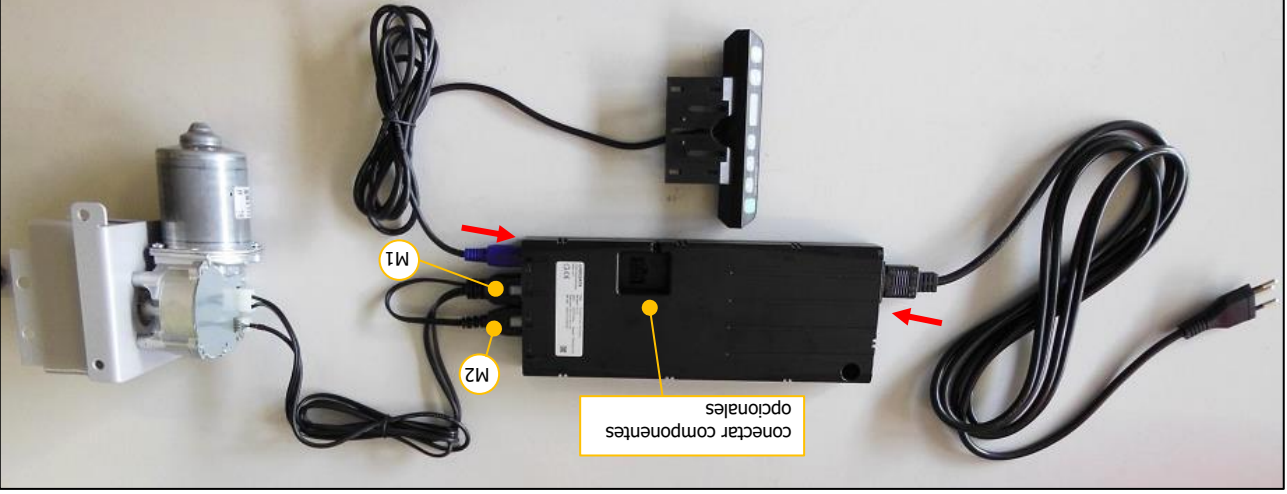
- | | | | |
|-----|-------------------------------|-----|---|
| ① | Clavija Motor 1 (M1) | (D) | Conector cable seguridad y cable sincronización |
| ② | Clavija Motor 2 (M2) | (P) | Conector cable de potencia |
| (S) | Conector para mando por cable | (F) | Conector toma tierra (por ejemplo ESD) |

ATENCIÓN

!

Está prohibido conectar productos de fabricación casera a la centralita!
Solamente se pueden utilizar los componentes suministrados

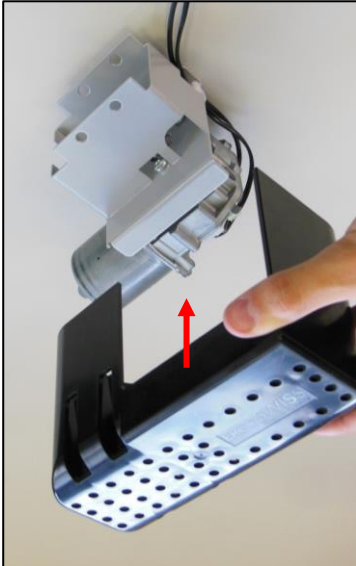
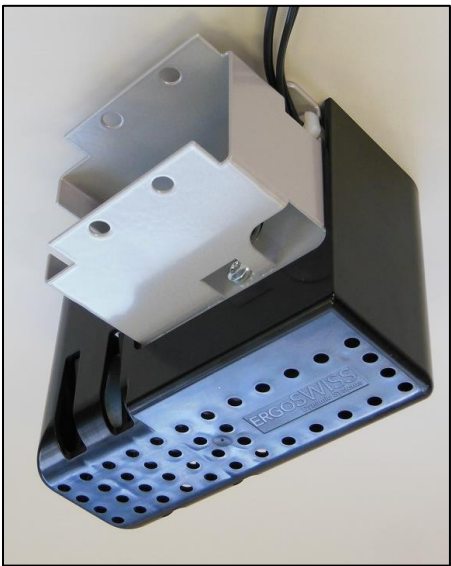
1. Conecte el cable de motor a la centralita. El cable más largo debe ser conectado en la clavija de motor **M1**, mientras que el cable dividido debe ser conectado en la clavija **M2**.
 2. Conecte el cable del mando por cable a la centralita.
 3. Conecte el cable de potencia a la centralita.
 4. Conecte el cable de potencia a la corriente principal.
- (cuando escuche los clicks en la centralita → el sistema está listo para la operación de inicio)



!

NOTA

El sistema no funcionará si los cables de motor (**M1 + M2**) están conectados en la clavija incorrecta.



La carcasa de plástico PXD puede engancharse después de cablear el motor y después de instalar el alivio de tensión del cable. Los ganchos rápidos integrados en la carcasa cierran el motor.

3.2 Montaje y cableado de la centralita

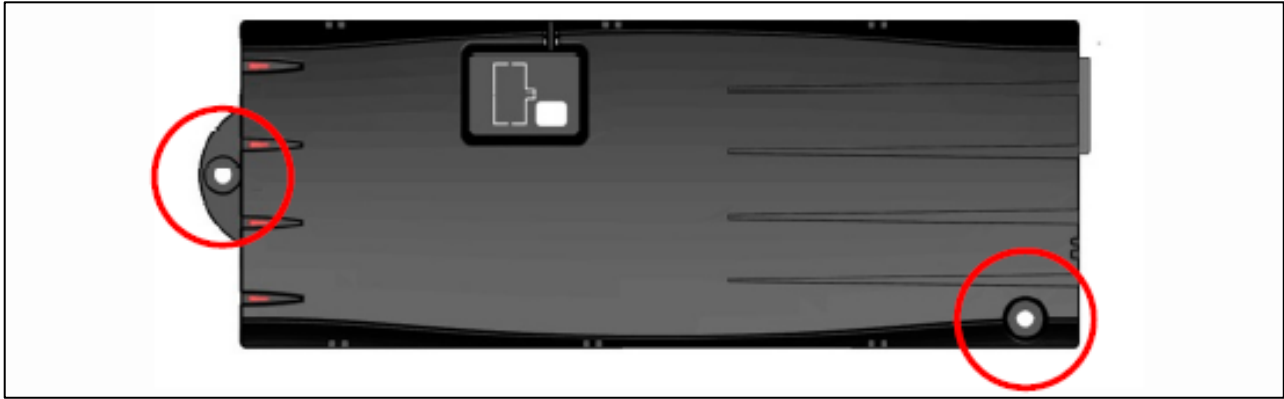
Montaje der Steuerung an der Unterseite einer Tischplatte:

ACHTUNG

Während der Montage der Steuerung muss das Netzkabel vom Netz getrennt sein!



1. Coloque la centralita en el lugar seleccionado y señale los agujeros para taladrar con un lápiz.



2.

Taladre dos agujeros (Ø 3mm).

Tenga cuidado de no atravesar la encimera de trabajo con el taladro!

3.

La centralita será montada con dos tornillos suministrados (DIN7981C 4.8xL, cap-Ø 9.5mm).



NOTA

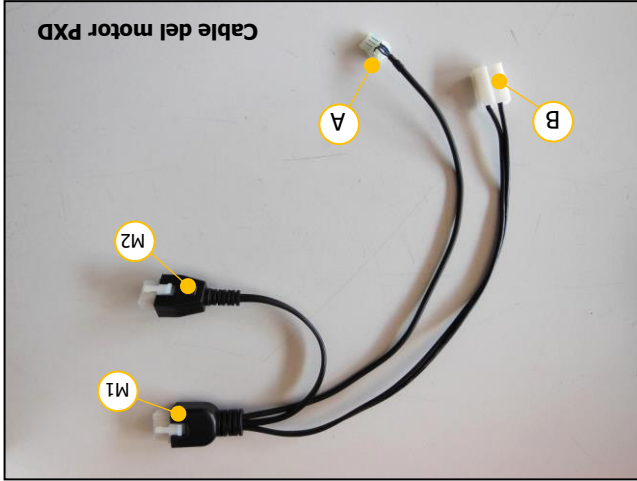
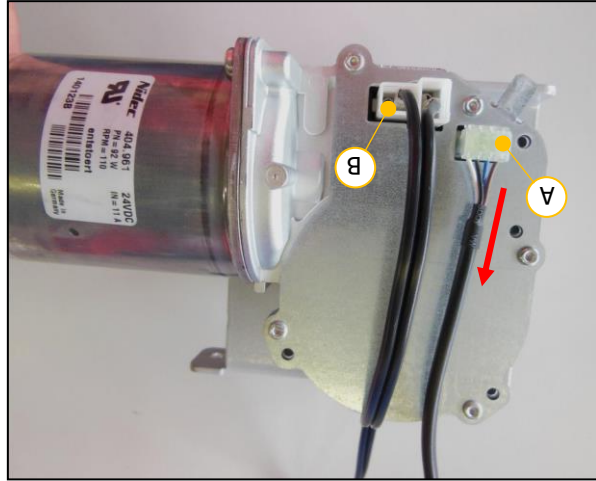
Cuando apriete los tornillos no exceda una fuerza de torsión máxima de 2 Nm!

3 Preparación para la puesta en marcha

Antes de puesta en marcha el sistema de elevación, todo el sistema debe ensamblarse correctamente de acuerdo con las instrucciones de montaje. La puesta en marcha está prohibida hasta que todo el sistema cumpla con las directivas EG 2006/42/EG (Directivas de maquinaria). Para ello, se debe llevar a cabo un análisis de riesgos del sistema completo para poder reaccionar ante posibles peligros residuales (por ejemplo, mediante medidas constructivas o mediante instrucciones en el manual de instrucciones y / o mediante instrucciones de seguridad en el Sistema).

3.1 Montaje y cableado del motor

1. Conecte las clavijas A y B del cable al motor.

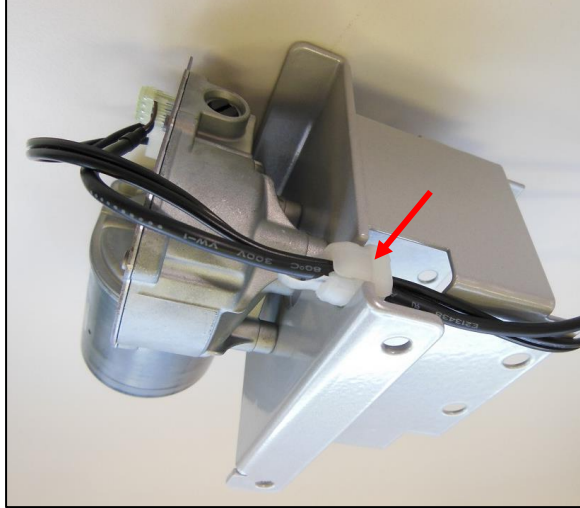
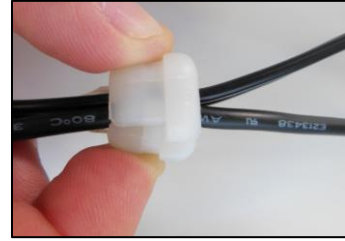


NOTA

La Clavija **A** debe estar conectada al motor de manera que su cable apunte en la dirección del eje de transmisión (en la dirección de la flecha).

- 2.

Coloque las dos líneas del cable en el protector de plástico. La lengüeta flexible del cable debe separarse hacia el motor. La distancia entre el protector del cable y las conexiones A+B debe ser aproximadamente 140mm.



3. Comprima con fuerza el alivio de tensión del cable y presione en la ranura de la placa frontal del motor.

2.2 Instrucciones de seguridad básicas

Las instrucciones de seguridad deben de ser tenidas en cuenta. Si el sistema es operado de forma incorrecta, se pueden ocasionar daños a personas y objetos!!.

Resultado esencial leer este manual de operaciones cuidadosamente antes de la instalación del sistema. Dicho manual, debe de ser guardado en las proximidades del sistema, para su rápida consulta en caso necesario.

→ En ningún caso se puede abrir la centralita! Hay un riesgo de descarga eléctrica.

→ Cualquier modificación o cambio en la centralita, el mando por cable, el motor o en cualquier cable conector está prohibida!

→ La centralita debe funcionar exclusivamente con el voltaje indicado en su parte superior!

→ El cable de potencia entregado debe de ser usado. Está prohibido usar la centralita con un cable de potencia dañado!

→ El cableado eléctrico no debe ser expuesto a posibles aplastamientos o a fuerzas de tensión laterales.

→ Antes de conectar/desconectar el mando por cable, el cable de potencia tiene que ser desconectado de la corriente!

→ La centralita no debe ser accionada en ambientes con peligro potencial de explosión!

→ La centralita debe ser protegida frente a la humedad, goteo de agua así como spray de agua!

→ La centralita no es recomendable para uso continuo. La tasa de uso/paro no debe de exceder de 2/18 minutos, es decir, por cada 2 minutos de uso continuo, tiene que parar 18 minutos por seguridad.

→ Si hay un fallo de uso (p. ejemplo, si se acciona por si solo o se bloquea un botón), el cable de potencia tiene que ser desconectado de la corriente inmediatamente! Por eso, el cable de potencia tiene que ser totalmente accesible en cualquier momento.

→ Durante el ajuste de altura de la estructura, hay un peligro de atrapamiento. Es muy importante asegurarse de que no haya objetos o personas en esa zona de peligro o que pueda acceder a ella.

→ Este dispositivo no está diseñado para ser usado por personas (incluidos niños por debajo de 8) con retraso mental, falta de habilidades sensoriales o mentales, falta de experiencia y/o conocimiento, a no ser que fueran supervisados por una persona responsable de su seguridad o que hayan recibido instrucciones sobre cómo utilizar este sistema de forma correcta.

→ Niños menores de 8 años deberán ser supervisados para asegurar que no juegan con el dispositivo.

→ Si el cable de potencia resulta dañado, deberá ser reemplazado por el fabricante, a través de su servicio de postventa o por personal cualificado para ello.

→ Use solamente un trapo seco para limpiar la centralita! Antes de limpiarla, el cable de potencia debe ser desconectado de la corriente principal.

2 Requisitos de seguridad

2.1 Definiciones de los símbolos y notas

Folgende Symbol- und Hinweiserklärungen sind zu beachten. Sie sind nach ISO 3864-2 klassifiziert. Tenga en cuenta las siguientes explicaciones de los símbolos y notas, clasificadas de acuerdo con la ISO 3864-2.

	Indica un peligro amenazante inminente. No atender a esta información puede dar como resultado la muerte del usuario o graves daños personales (invalidéz).
PELIGRO	

	Indica una posible situación de peligro. No atender a esta información puede dar como resultado la muerte del usuario o graves daños personales (invalidéz).
AVISO	

	Indica una posible situación de peligro. No atender a esta información puede dar como resultado daños corporales para el usuario o daños personales de tipo medio.
ATENCIÓN	

	NOTA Indica notas generales, útiles para aconsejar al usuario sobre recomendaciones de funcionamiento que no afectarán a la seguridad y salud del usuario.
---	--

1.4 Características

1.4.1 Motor PXD

Datos de Construcción	Comutación tipo cepillo, engranaje roscado
Voltaje Nominal	24 V
Torsión Nominal	2 Nm
Ralentí	160 min ⁻¹
Potencia Nominal	92 W
Corriente Nominal	4 A (no-load current 3 A)
Clase Protectora (DIN EN 60529)	IP 30
Relación de Transmisión	2 : 53
Dimensiones (Largo, Ancho, Alto)	166 x 70 x 60 mm
Peso	1'210 g

1.4.2 Centralita compact-2-eco

Voltaje	EU: 207 - 254,4 V / 50 Hz US: 90 – 127 V / 50-60 Hz
Energía de Reserva Primaria	<0.6 W
Tasa de Rendimiento	83 % @ 300 W input power
Tensión de alimentación	5 VDC +/- 10 %; 250 mA
Temperatura Ambiente	0 – 40 °C
Grado Humedad(funcionando)	5 – 85 % (no condensando)
Grado Humedad (parado)	5 – 90 % (no condensando)
Protección (DIN EN 60529)	IP 20
Nivel de Desempeño(DIN EN 13849-1)	PL b
Longitud del cable de potencia	3'000 mm
Dimensiones (Largo, Ancho, Alto)	264 x 103 x 37 mm
Peso	418 g

1.4.3 Mando por cable Arriba / Abajo y Memory

Tensión de Alimentación	5 VDC ± 10 %
Consumo eléctrico (media)	75 mA
Ciclos de funcionamiento	10'000
Temperatura Ambiente	0 – 50 °C
Longitud del cable	1'800 mm
Protección (DIN EN 60529)	IP 30

1 Descripción del Producto

1.1 General

La funcionalidad básica de los sistemas hidráulicos realizados por Ergoswiss AG (**motor accionado → bomba → tubo de presión → cilindro**) es la elevación, descenso o inclinación de superficies de trabajo, maquinaria, sistemas de perfil, etc.

Todos los sistemas Ergoswiss de elevación hidráulica con los tipos de bomba PA, PB y PF (llave tipo W) pueden ser accionados mediante el motor PXD compacto, que consiste en un motor PXD, una centralita compact-2-eco, un mando por cable Memory, diferentes cables para conexión y una funda de plástico para el motor.

La centralita compact-2-eco está equipada con un sistema altamente eficiente de fuente de alimentación conmutada y por un software de monitoreo (Exceso de corriente, Monitoreo del ciclo de funcionamiento, protección para el sobrecalentamiento). Además, posee un sistema de movimiento optimizado, de forma que las posiciones de memoria finales son suavemente alcanzadas con una baja velocidad hasta llegar al punto de parada. Otras funciones adicionales, como la sincronización desde dos hasta cuatro motores o la conexión de un tira de seguridad pueden ser utilizadas para un mejor servicio.

Con el mando por cable Memory, la altura actual del conjunto es mostrada en el display digital del panel de control (en cm o pulgada). Hasta cuatro posiciones diferentes de memoria pueden ser almacenadas y usadas de forma individual por cada usuario.

1.2 Uso previsto

El sistema de motor PXD compacto está destinado exclusivamente a controlar y accionar los sistemas de elevación hidráulicos Ergoswiss AG. De esta forma, para operar con normalidad con el sistema, éste deberá de cumplir con las normas de uso establecidas. La puesta en marcha está prohibida hasta que todo el sistema cumpla con las disposiciones de las Directivas CE 2006/42/CE (Directiva de Máquinas). El sistema sólo deberá ser instalado y usado en un espacio interior y en condiciones de seco. El rango de temperatura para operar es desde 0° C to +40° C.

El sistema de motor PXD compacto deberá no ser sobrecargado, es decir, no exceder de las cargas máximas soportadas por el mismo según las tablas técnicas de producto. El sistema de elevación puede funcionar continuamente durante un máximo de 2 minutos. Después, se debe observar una pausa de al menos 18 minutos antes de que el sistema pueda volver a funcionar. Para evitar el sobrecalentamiento del sistema, se debe mantener un ciclo de trabajo de 2/18 (ON / OFF) en general.

1.3 Grupo destinatario y conocimientos previos

Estas instrucciones de operación están dirigidas a los siguientes grupos de personas:

El personal del montaje e instalación, quien integra la unidad compacta PXD junto con un sistema de elevación hidráulica de Ergoswiss AG como una máquina incompleta en una estación de trabajo, una máquina o similar, instalado y puesto en funcionamiento. Durante la puesta en marcha, se requieren conocimientos básicos mecánicos y electrotécnicos. Antes de usar, las instrucciones de operación deben leerse.

El usuario final que controla todo el sistema con el mando por cable y ajusta la altura del sistema de elevación. Antes de usar, las instrucciones de operación deben leerse.

Índice de Contenidos

1	Descripción del Producto	4
2	Requisitos de seguridad	6
1.1	General	4
1.2	Uso previsto	4
1.3	Grupo destinatario y conocimientos previos	4
1.4	Características	5
1.4.1	Motor PXD	5
1.4.2	Centralita compact-2-eco	5
1.4.3	Mando por cable Arriba / Abajo y Memory	5
3	Preparación para la puesta en marcha	8
3.1	Montaje y cableado del motor	8
3.2	Montaje y cableado de la centralita	9
3.3	Montaje del mando por cable	12
3.3.1	Mando por cable Memory	12
3.3.2	Mando por cable Memory Touch	12
3.3.3	Mando por cable Arriba / Abajo Front	13
3.3.4	Mando por cable Arriba / Abajo Touch	13
4	Operación inicial	14
4.1	Operación inicial con Mando por cable Memory	15
4.2	Operación inicial con Mando por cable Arriba / Abajo	15
5	Operación	16
5.1	Movimiento Arriba / Abajo	16
5.2	Monitoreo del ciclo de funcionamiento	16
5.3	Guardar una posición (Solo con el mando por cable, tipo Memory!)	16
5.4	Ir a una posición almacenada (Solo con el mando por cable, tipo Memory!)	16
5.5	Ajuste de la altura mostrada en el display (Solo con el mando por cable, tipo Memory!)	17
5.6	Reseteo de la centralita (Solo con Panel de control del tipo Memory!)	17
5.6.1	Redefinición de las posiciones finales («S 7»)	17
5.6.2	Restablecer la centralita a la configuración de fábrica («S 0»)	17
6	Operación de sincronización de 2, 3 o 4 centralitas	18
6.1	Conexiones de los cable	18
6.2	Montaje de los equipos sincronizados	19
6.3	Preguntas frecuentes - FAQ	19
7	Tira de seguridad - Protección antiatrapamiento	20
7.1	Datos Técnicos	20
7.2	Conexión de la tira de seguridad	21
8	Mantenimiento y eliminación	22
8.1	Mantenimiento y limpieza	22
8.2	Reparaciones y piezas de repuesto	22
8.3	Desmontaje y eliminación	22
8.4	Ley de equipos eléctricos y electrónicos	22
8.5	Mensajes de error en el display (Solo con el mando por cable, tipo Memory!)	23
8.6	Códigos de clicks	24
8.7	Solución de problemas genéricos	24
9	Declaración de incorporación	25

Este manual de uso es aplicable a:

Descripción del Producto		Número de artículo
Motor tipo PAD	230 compact EU	112.00081
	230 compact CH	112.00083
	230 compact UK	112.00085
	110 compact US	112.00087
	230 compact IT	112.00089
Motor tipo PBD	230 compact EU	112.00082
	230 compact CH	112.00084
	230 compact UK	112.00086
	110 compact US	112.00088
	230 compact IT	112.00090
Motor tipo PFD	230 compact EU	112.00141
	230 compact CH	112.00142
	230 compact UK	112.00143
	110 compact US	112.00145
	230 compact IT	112.0014x

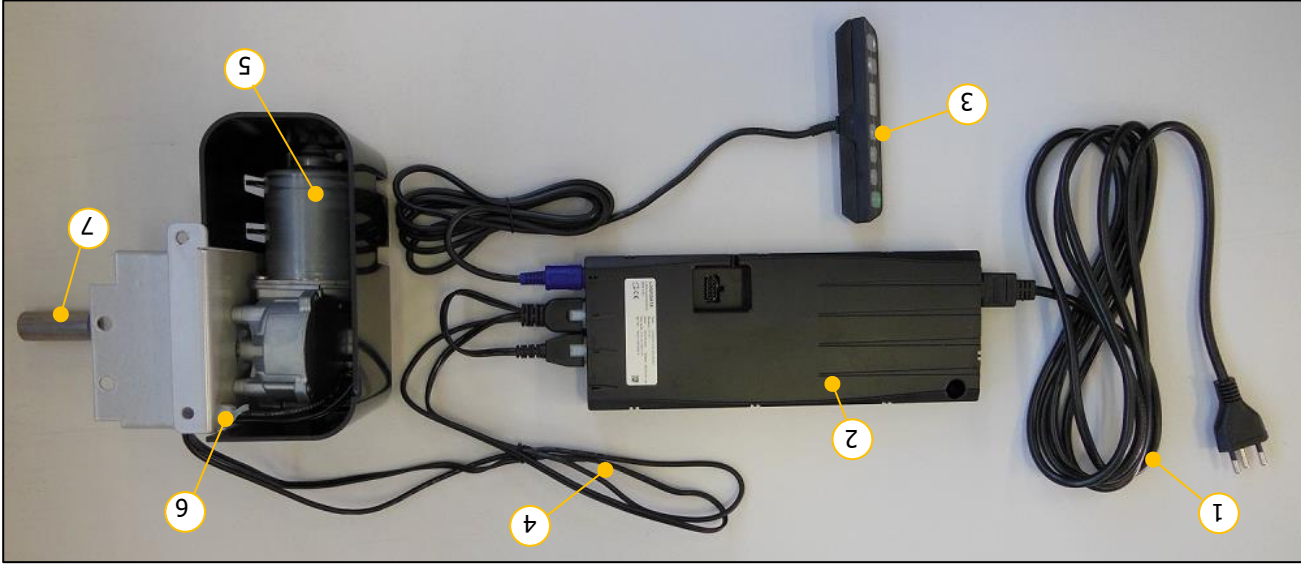
Artículo estándar 

Instrucción de uso - Motor PxD compacto

para controlar y accionar sistemas de elevación hidráulicos fabricados por Ergoswiss AG



Antes de la puesta en marcha, lea atentamente este manual. Este manual siempre debe mantenerse cerca del sistema.



- ① Cable de Potencia
- ② Centralita PxD compact
- ③ Mando por cable Memory
- ④ Cable Motor PxD compact
- ⑤ Motor PxD con pletina montaje y carcasa protección
- ⑥ Protector de cable
- ⑦ Pieza para montaje de bombas Ergoswiss tipo PA, PB y PF (llave tipo W)

Pueden existir cambios técnicos en este catálogo para mejorar el producto.
Ergoswiss AG no asume ninguna responsabilidad en fallos de funcionamiento por uso del producto que se salga del uso normal especificado en este manual.
Para cualquier pedido, Ergoswiss AG responderá o reparará los productos defectuosos de acuerdo con los términos de garantía. De ese modo, Ergoswiss no asumirá cualquier otra responsabilidad distinta a ésta.
Para otras cuestiones y consultas especiales, Ergoswiss AG estará a su entera disposición.

Ergoswiss AG
Nöllenstrasse 15
CH-9443 Widnau
Tel.: +41 (0) 71 727 06 70
Fax: +41 (0) 71 727 06 79
info@ergoswiss.com
www.ergoswiss.com