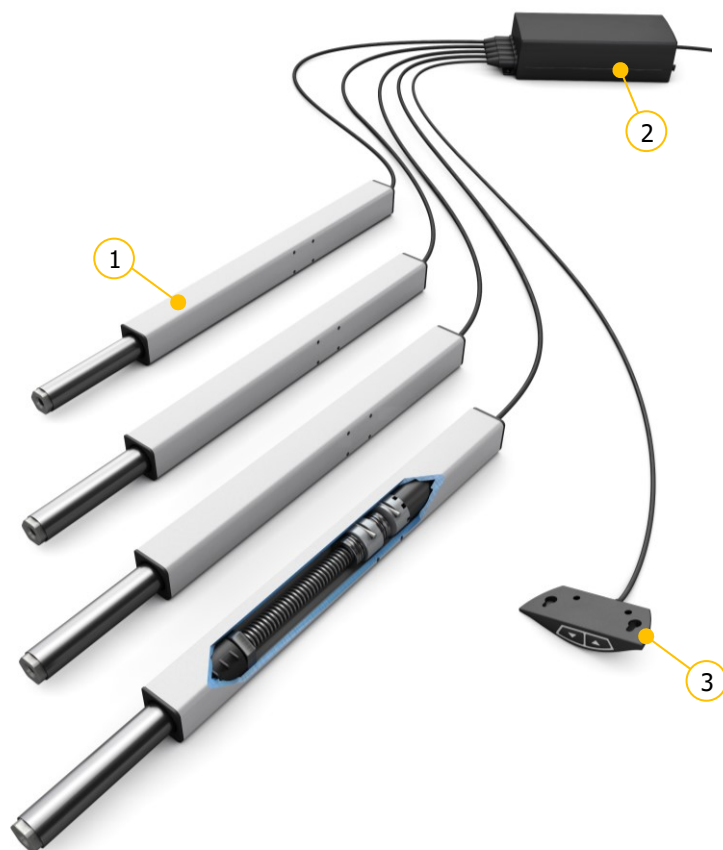


Mode d'emploi - Système de levage de broche SLA/SLG VD



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 Unité linéaire du type SLA ou SLG

② Boîtier de contrôle VD SCT

③ Télécommande par câble Haut/Bas ou
Memory

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 défauts en dehors de la livraison, Ergoswiss AG décline toute responsabilité.

Ergoswiss AG reste à disposition pour toute question ou demande 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:

Système de levage SLA

P. ex.: Système de levage SLA 4330 EU 11 (Numéro d'article: 903.20033)

	Légendes	Variantes standards
SLA:	Type de système	SLA, SLG
4330:	Nombre de unités linéaires	1, 2, 3, 4
4330:	Pas de broche en mm	3 mm, 4 mm
4330:	Longueur de levage en cm	30 cm, 40 cm
EU	Cable d'alimentation (spécifique à chaque pays)	EU, CH, IT, UK, US
11	11= Télécommande par câble Haut / Bas 12= Télécommande par câble Memory	11, 12 -> (VD)

Système de levage SLG

P. ex.: Système de levage SLG 4330 EU 11 (Numéro d'article: 904.20033)

	Légendes	Variantes standards
SLG:	Type de système	SLA, SLG
4330:	Nombre de unités linéaires	1, 2, 3, 4
4330:	Pas de broche en mm	3 mm, 4 mm
4330:	Longueur de levage en cm	30 cm, 40 cm
EU	Cable d'alimentation (spécifique à chaque pays)	EU, CH, IT, UK, US
11	11= Télécommande par câble Haut / Bas 12= Télécommande par câble Memory	11, 12 -> (VD)

Table des matières

1	Description du produit	4
1.1	Information générale	4
1.2	Utilisation prévue	4
1.3	Groupe cible et connaissances préalables	4
1.4	Caractéristiques	5
1.4.1	Unité linéaire SLA 13xx	5
1.4.2	Unité linéaire SLG 13xx	5
1.4.3	Moteur SX D30 24 V	5
1.4.4	Boîtier de contrôle VD SCT2 et SCT4	5
1.4.5	Télécommande par câble 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 boîtier de contrôle	8
3.2	Montage de la télécommande manuelle	10
3.2.1	Télécommande par câble VD Haut / Bas	10
3.2.2	Télécommande par câble VD Memory	10
3.2.3	Télécommande par câble VD Memory T6	11
4	Première mise en service	12
5	Fonctionnement	13
5.1	Mouvement vers le haut / vers le bas	13
5.2	Surveillance du cycle de service	13
5.3	Mémorisation d'une position (seulement avec la télécommande par câble Memory!)	13
5.4	Atteindre une position mémorisée (seulement avec la télécommande par câble Memory!)	13
5.5	Positions Container-Stop et Shelf-Stop (seulement avec la télécommande par câble Memory!)	14
5.6	Verrou pour enfant (seulement avec la télécommande par câble Memory!)	14
5.7	Reset du boîtier de contrôle	14
6	Service synchronisé 2 boîtiers de contrôle	15
6.1	Raccordement des câbles	15
6.2	Mise en service du système synchronisé	15
7	Bord sensible de sécurité - protection contre l'écrasement	16
7.1	Données techniques	16
8	Entretien et élimination	17
8.1	Maintenance et nettoyage	17
8.2	Réparation et pièces de rechange	17
8.3	Démontage et élimination	17
8.4	Loi sur les équipements électriques et électroniques	17
8.5	Messages d'erreur sur l'affichage (seulement avec la télécommande par câble Memory!)	18
8.6	Rectification de problèmes génériques	19
9	Déclaration d'incorporation	20

1 Description du produit

1.1 Information générale

La fonction de base d'un système de levage de broche SLA/SLG d'Ergoswiss AG est le levage, l'abaissement et l'inclinaison des surfaces de travail, pièces de machine, systèmes de profil etc.

Un système de levage de broche est constitué au moins des composants suivants:

- Unité linéaire (avec moteur intégré)
- Module de contrôle (boîtier de contrôle, télécommande par câble et câble d'alimentation)

Le boîtier de l'unité linéaire SLA/SLG est constitué d'un profilé en aluminium anodisé incolore. Le profil interne en acier inoxydable est stocké dans une bague en plastique et est déplacé par un système vis/écrou. Jusqu'à 4 colonnes de levage de broche peuvent être connectées à un boîtier de contrôle VD SCT4 et peuvent être utilisées de manière synchrone.

Le puissant boîtier de contrôle VD SCT est équipé de deux ou quatre voies de moteur synchronisées par traitement du codeur. 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 boîtiers de contrôle ou le branchement de bord sensible de sécurité (protection contre l'écrasement).

Le système de levage de broche peut être contrôlé aisément par la télécommande par câble Haut / Bas, ce qui signifie que la surface de travail se déplace de manière continue.

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

1.2 Utilisation prévue

Le système de levage de broche SLA/SLG est utilisé partout où une surface de travail doit être réglée à une hauteur ergonomique optimale.

Lors du montage du système de levage sur l'installation et pendant le fonctionnement, les spécifications de l'ensemble du système doivent être respectées. 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 chaque unité linéaire doit être respectée.

Le temps de fonctionnement maximal en continu est de 2 minutes. Après une pause de 40 minutes est requise avant que le système soit à nouveau mis en service. Pour éviter la surchauffe, il faut respecter la proportion 2/40 (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 installe et met en service le système de levage dans un poste de travail, une machine ou similaire. Pendant la mise en service, des connaissances mécaniques et électriques de base sont requises. Avant d'utiliser le mode d'emploi doit être lu.

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

1.4 Caractéristiques

1.4.1 Unité linéaire SLA 13xx

Charge de pression max. admissible	1'500 N
Charge de traction max. admissible	1'500 N
Moment de flexion statique max.	150 Nm
Moment de flexion dynamique max.	50 Nm

1.4.2 Unité linéaire SLG 13xx

Charge de pression max. admissible	1'500 N
Charge de traction max. admissible	1'500 N
Moment de flexion statique max.	200 Nm
Moment de flexion dynamique max.	80 Nm

1.4.3 Moteur SX D30 24 V

Tension nominale	24 V
Couple d'entraînement max.	2.5 Nm
Régime au point mort	352 min ⁻¹
Puissance nominale	64 W
Courant nominal	5.55 A (courant à vide 0.33 A)

1.4.4 Boîtier de contrôle VD SCT2 et SCT4

Tension d'alimentation	EU: 207 - 254.4 V / 50 Hz	US: 90 – 127 V / 50-60 Hz
Consommation en mode veille	< 0.5 W	
Rendement	280 VA (SCT2) ; 340 VA (SCT4)	
Température de fonctionnement	0 – 40 °C	
Humidité (lors de l'utilisation)	5 – 85 % (sans condensation)	
Classe de protection (DIN EN 60529)	IP 20	
Niveau de performance (DIN EN 13849-1)	PL b	
Dimensions (L, B, H)	260 x 120 x 50 mm	

1.4.5 Télécommande par câble Haut / Bas et Memory

Longueur du câble	1'800 mm
Température de fonctionnement	0 – 40 °C
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 de le 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 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 utilisée dans des environnements où il y a un danger d'explosion!
- Le boîtier de contrôle doit être protégée de l'humidité, de l'eau et des éclaboussures!
- Le boîtier de contrôle n'est pas prévue pour le service continu. Le rapport entre la durée de fonctionnement et l'arrêt ne doit pas dépasser 2/40.
- 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 déconnecté 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 boîtier de contrôle

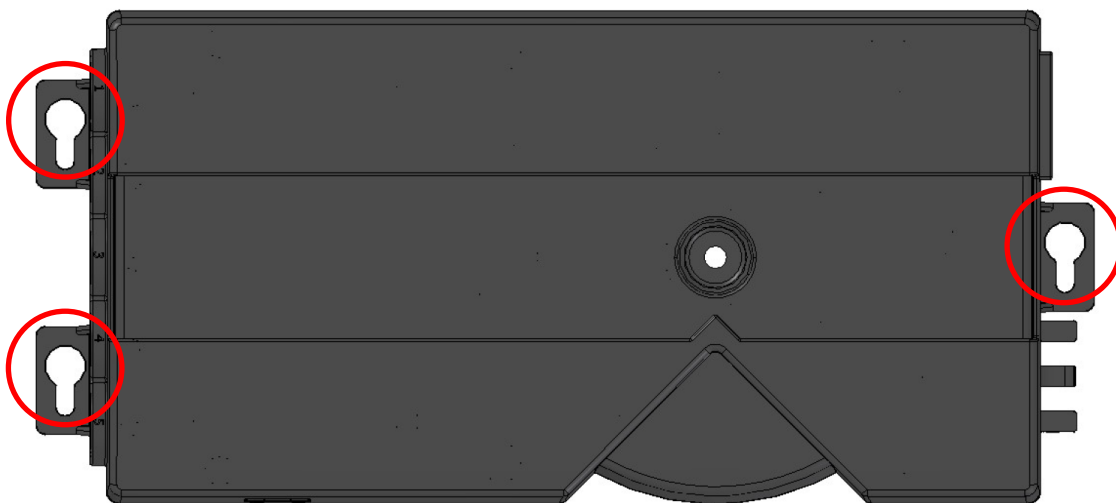
Montage le boîtier de contrôle sur le dessous du plateau de la table:

ATTENTION



Lors du montage du boîtier de contrôle 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 ($\varnothing 3\text{mm}$).
Il faut veiller à ne pas percer le plateau de la table!
3. Fixez le boîtier de contrôle avec trois vis (DIN7981C 4.8xL, tête- $\varnothing 9.5\text{ mm}$).



REMARQUE

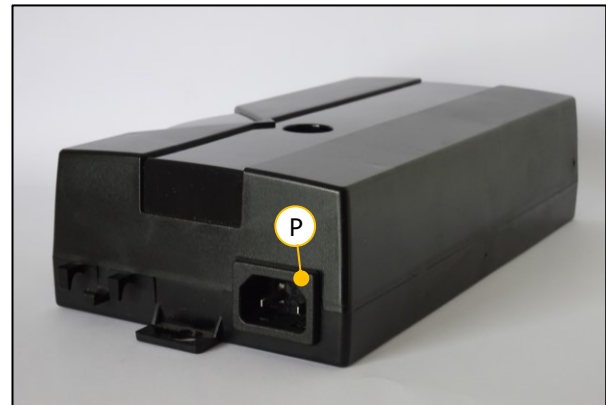
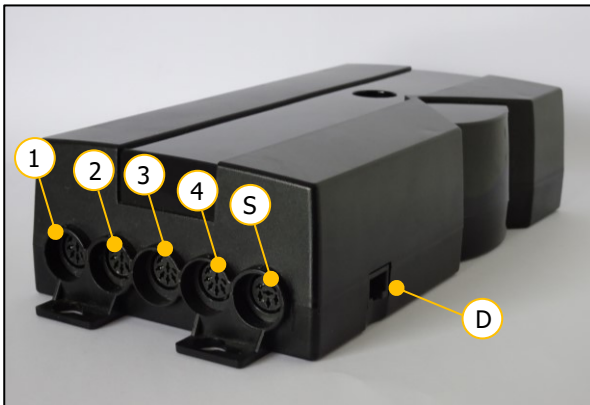
→ Les vis doivent être serrées avec un couple maximal de 2 Nm!



REMARQUE

Le câble du moteur a une longueur de 2'000 mm: si nécessaire, jusqu'à 2 rallonges peuvent être connectées. Elles mesurent 1'500 mm.

→ 124.00237: VD Rallonge 1'500 mm Moteur



- ① - ④ Prise électrique du moteur 1 - 4 (D) Prise pour synchro ou bord sensible de sécurité
(S) Prise électrique pour télécommande (P) Prise d'alimentation réseau

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 les câbles du moteur sur le boîtier. (Notez la séquence M1-M4!)
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.
(bruit de clic du boîtier → le système est prêt pour la 1ère mise en service)



REMARQUE



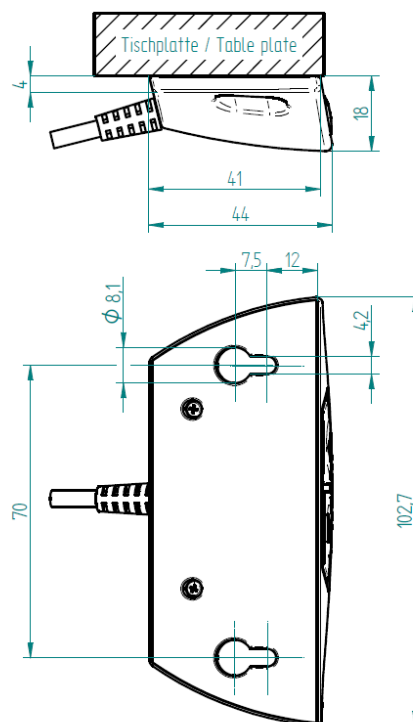
Avant le branchement du câble d'alimentation les points suivants sont à vérifier:

- 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-M4)?
- Est-ce que tout le système est assemblé conformément aux instructions de montage?

3.2 Montage de la télécommande manuelle

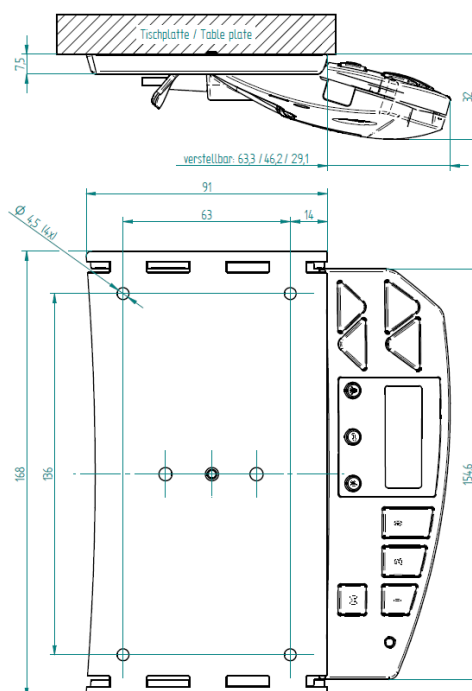
3.2.1 Télécommande par câble VD Haut / Bas

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!



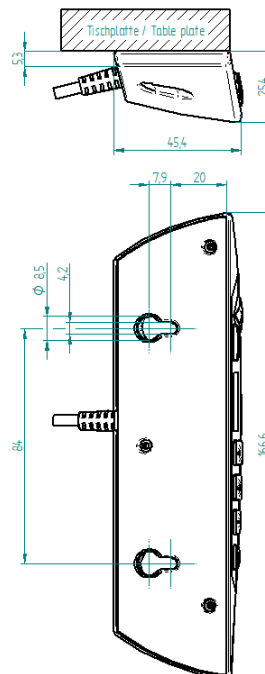
3.2.2 Télécommande par câble VD Memory

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.



3.2.3 Télécommande par câble VD Memory T6

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 gêné pour s'arrêter au préalable, sinon la référence sera enregistrée à la mauvaise hauteur.

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.

1. Gardez les touches  et  appuyées pour déplacer le système 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. Après avoir atteint la butée, relâchez les touches  et .
Le boîtier de contrôle émet un clic et le système remonte de quelques millimètres.



Une fois la butée atteinte, la position inférieure et la position supérieure sont enregistrées automatiquement. La première mise en service est terminée.

(La position inférieure se trouve 3 à 4 mm au-dessus de la butée inférieure. La position supérieure dépend du type de l'élément de levage et de la version du logiciel de contrôle.)

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 2/40 (ON / OFF) doit être respecté.

Le temps de fonctionnement continu maximal est de 2 minutes. Ensuite, une pause d'au moins 40 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 trois positions différentes avec les trois touches de mémoire.

1. Atteignez la position désirée et appuyez sur la touche **M** 3 fois.

2. Appuyez sur une des touches mémoire   .

Après l'enregistrement, un signal acoustique se fait entendre.

Cette opération peut être répétée autant de fois que vous le souhaitez sur n'importe quelle position.

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 Positions Container-Stop et Shelf-Stop (seulement avec la télécommande par câble Memory!)

Ces deux fonctions peuvent être utilisées pour limiter la plage de déplacement du système de levage (par exemple, si un conteneur se trouve sous la table).


La position Container-Stop limite la position finale inférieure, la position Shelf-Stop limite la position finale supérieure.


Pour enregistrer une position Container-Stop/Shelf-Stop, veuillez suivre la procédure suivante:

1. Appuyez la touche **M** 8 fois -> Un signal acoustique se fait entendre.
2. Atteignez la position désirée et appuyez sur la touche **M** 3 fois.
3. Appuyez la touche  ou la touche  -> Un signal acoustique se fait entendre.



REMARQUE

En appuyant sur la touche , la position finale supérieure est limitée = **Shelf-Stop**

En appuyant sur la touche , la position finale inférieure est limitée = **Container-Stop**



REMARQUE

Cette procédure doit être effectuée séparément pour l'enregistrement de la position Container-Stop et l'enregistrement de la position Shelf-Stop.

Pour supprimer une position Container-Stop/Shelf-Stop définie, vous devez définir de nouvelles positions finales en suivant la même procédure.

5.6 Verrou pour enfant (seulement avec la télécommande par câble Memory!)

Activer le verrou pour enfant:

- Gardez la touche **M** appuyée pendant 10 secondes.

Le boîtier de contrôle confirme l'activation du verrou pour enfants avec un signal acoustique.

Si vous appuyez sur une touche alors que le verrou pour enfants est activé, le système ne bouge pas. Le boîtier de contrôle le confirme avec un signal acoustique. Le message d'avertissement A 101 ou A 65 est affiché.



Désactiver le verrou pour enfant:

- Gardez la touche **M** appuyée pendant 10 secondes.

Le boîtier de contrôle confirme la désactivation du verrou pour enfants avec un signal acoustique.

Le système est à nouveau déverrouillé et peut être déplacé.

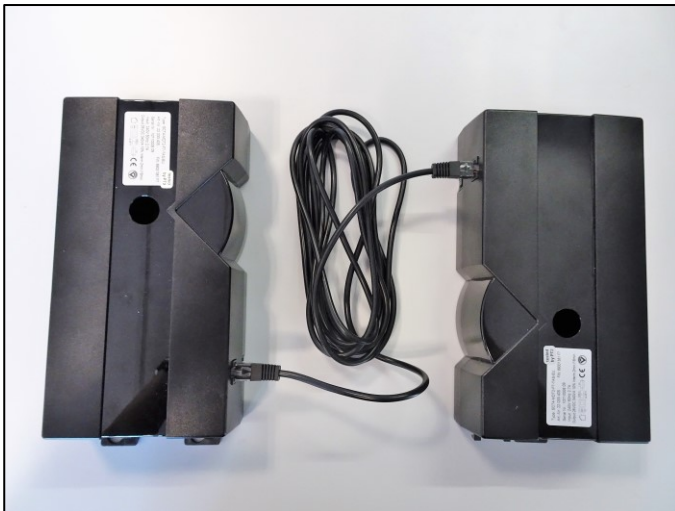
5.7 Reset du boîtier de contrôle

1. Déplacez le système jusqu'à la position finale inférieure enregistrée.
2. Gardez les touches  et  appuyées.
Le système se déplace à la position de blocage inférieure et se réinitialise comme lors de la première mise en service.

6 Service synchronisé 2 boitiers de contrôle

6.1 Raccordement des câbles

Le câble SYNC-2 VD (124.00183) permet de connecter et de synchroniser deux boitiers de contrôle.
Le câble SYNC-2 VD a une longueur de 4'000 mm. Il n'est pas possible de rallonger le câble SYNC. En cas de besoin, il faut rallonger le câble du moteur.

**REMARQUE**

Utilisez la fente supérieure!

**REMARQUE**

Toujours faire un reset avant de déconnecter.

Débrancher le connecteur avec précaution -> risque de dommage

6.2 Mise en service du système synchronisé

1. Câblez les boitiers de contrôle conformément aux instructions.
2. Branchez le câble SYNC-2 VD dans les boitiers de contrôle.
3. Branchez la télécommande par câble dans l'un des deux boitiers de contrôle.
4. Branchez les boitiers de contrôle sur le secteur.
(bruit de clic de tous les boitiers → le système est prêt pour la première mise en service)
5. Faites la première mise en service conformément aux instructions du chapitre 4.

ATTENTION



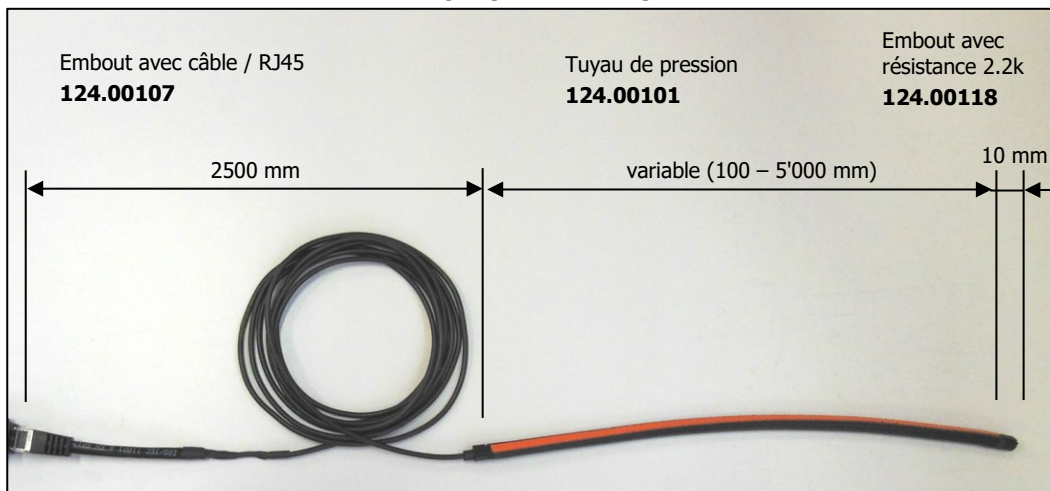
Les câbles SYNC doivent être branchés sur les boitiers de contrôle avant qu'ils ne soient branchés sur le secteur. Si les câbles SYNC sont branchés après coup, le boitier de contrôle ne les identifie pas. Seul un boitier de contrôle électrique marche. Cela peut bloquer toute l'installation.

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 le tube de contact est écrasé pendant le fonctionnement, le système s'arrête et se déplace de 14 tours de moteur dans le sens inverse.

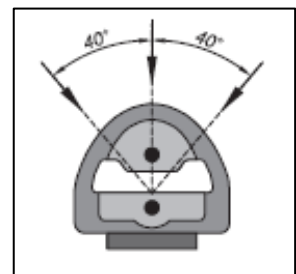
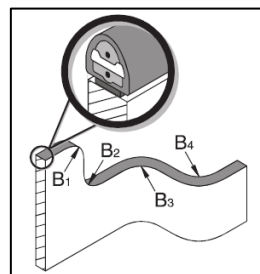
Le bord sensible de sécurité VD cpl. (124.00156) est constitué de:



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

Coller le bord sensible sur la zone d'écrasement	Brancher le bord sensible de sécurité
<ol style="list-style-type: none"> Nettoyez et dégraissez la surface prévue Enlevez le liner de l'Acrylic Foam de 10-15cm Mettez le bord sensible sur la surface et bien appuyer Répétez les étapes 2 et 3, jusqu'à que le tuyau sensible soit complètement collé sur la surface L'adhérence maximale est atteinte après 24h 	<ol style="list-style-type: none"> Posez les fils de manière à ce qu'ils ne puissent pas s'enchevêtrer Branchez l'adaptateur sur le boîtier de contrôle Le bord sensible de sécurité doit être branchés 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 du 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 4 chiffres	Affichage 3 chiffres	Cause	Rectification
A 0	A 0	SC-Reset OK	
A 99	A 63	Débordement de l'indicateur THD	
A 100	A 64	Reset forcé	Refaire un reset.
A 101	A 65	Verrou pour enfant	Le verrou pour enfant est actif. Pour déplacer le système, le verrou pour enfant doit être désactivé.
A 105	A 69	Le bord sensible de sécurité est manquant	Le bord sensible de sécurité n'est pas connecté ou défectueux. Connecter ou remplacer correctement le bord sensible de sécurité.
A 111	A 6F	Surveillance du mouvement	Système surchargé → réduisez la charge Système bloqué → enlevez l'objet coincé Le moteur n'est pas connecté correctement → Branchez le câble moteur correctement Faites fonctionner brièvement le système dans la direction opposée.
A 112	A 70	Capteur de Hall -> pas de signal	
A 113	A 71	Capteur de Hall -> mauvais sens de rotation du moteur	
A 114	A 72	Le moteur manque -> pas de connexion	
A 115	A 73	Le moteur manque -> pas d'électricité	
A 201	A C9	Verrou -> durée du cycle	Les moteurs ont fonctionné plus longtemps que prévu. Pour se protéger contre la surchauffe, l'opération est bloquée pendant les minutes suivantes. Attendez quelques minutes que le moteur refroidisse, puis le système est à nouveau opérationnel.
A 202	A CA	Surchauffe	
A 215	A D7	Surintensité du moteur	
E 105	E 69	Court-circuit -> bord sensible de sécurité	
E 106	E 6A	Court-circuit -> télécommande	Le boîtier de contrôle a détecté un court-circuit sur la télécommande par câble. Remplacez la télécommande défectueuse et refaites un reset.
E 212	E D4	Court-circuit -> capteur de Hall	Le boîtier de contrôle a détecté un court-circuit sur le capteur de Hall d'un ou plusieurs moteurs. Remplacez le moteur défectueux et refaites un reset.
F 215	F D7	Court-circuit -> moteur	Le boîtier de contrôle a détecté un court-circuit dans la tension d'alimentation d'un ou de plusieurs moteurs. Remplacez le moteur défectueux et refaites un reset.
F 222	F DE	Erreur EEPROM	
F 233	F E9	MOSFET défectueux	

8.6 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 seulement que vers le bas	Système surchargé	Réduisez la charge

9 Déclaration d'incorporation

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 "spindle lifting system", for ergonomically height adjustable workplaces or similar, with the variants

Lifting system SLA xxxx VD
Lifting system SLG xxxx VD

(Art. Nr. 903.2xxxx)
(Art. Nr. 904.2xxxx)

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 60335	Safety of electrical appliances for household use
EN 61000	Electromagnetic compatibility: EMC
EN 60950	Security of information technology equipment

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. February 2018
Martin Keller
Managing Director / CEO

Document responsibility EU:

Ergoswiss Deutschland GmbH
Weiherstrasse 6/1
DE-72585 Riederich