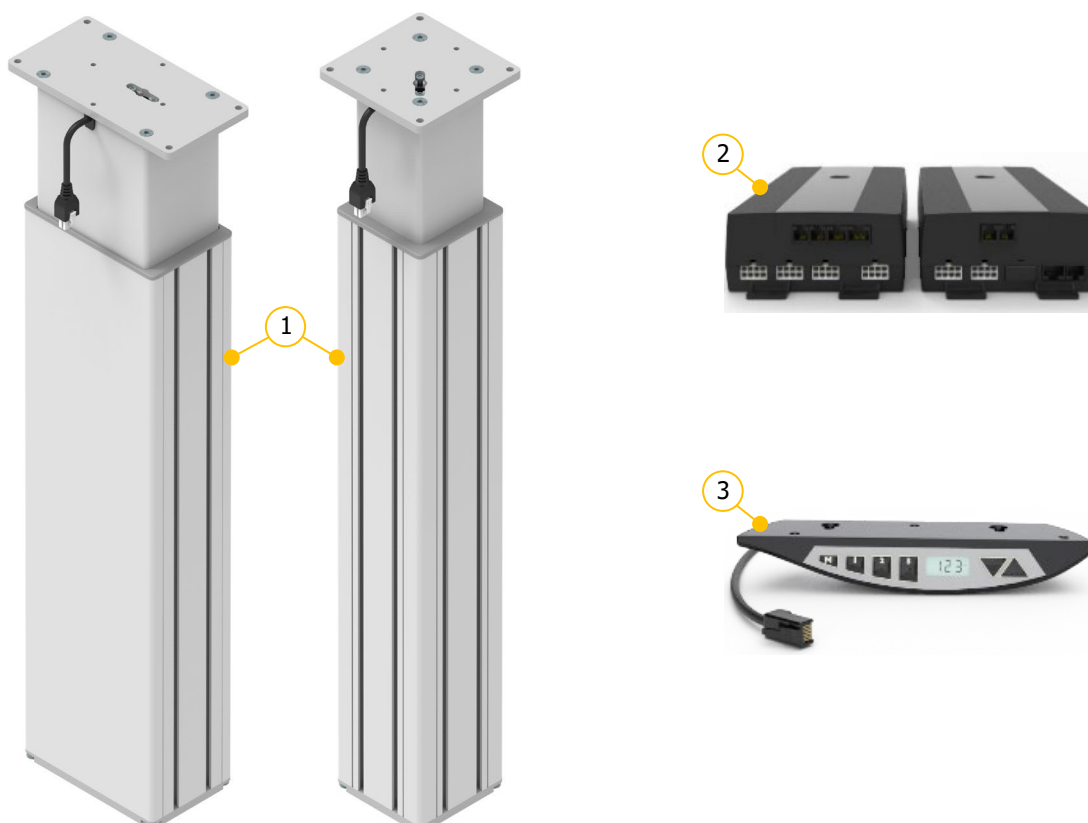


Bedienungsanleitung – Spindelhubsystem SN/SO 13xx mit SCT iSMPS



Vor der Inbetriebnahme muss diese Anleitung unbedingt durchgelesen werden. Die Anleitung muss zum Nachschlagen in unmittelbarer Nähe des Systems aufbewahrt werden.



- ① Spindelhubsäule vom Typ SN oder SO
- ② Steuerung SCT iSMPS
- ③ Handtaster Memory

Irrtümer und technische Änderungen sind vorbehalten.

Ergoswiss AG übernimmt keinerlei Haftung bei Fehlbedienung oder nicht bestimmungsgemäsem Gebrauch der Produkte.

Ergoswiss AG wird zum Zeitpunkt der Lieferung defekte Produkte im Rahmen der Garantieb Bestimmungen ersetzen bzw. reparieren. Darüber hinaus übernimmt Ergoswiss AG keine Haftung.

Die Ergoswiss AG steht bei Fragen und speziellen Kundenwünschen gerne zur Verfügung.

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

Diese Bedienungsanleitung ist gültig für:

Hubsysteme SN 13xx und SO 13xx mit Steuerung SCT iSMPS

Bsp.: Hubsystem SN 2340 EU 12 (Artikelnummer: 911.41054)

Bsp.: Hubsystem SO 2340 EU 12 (Artikelnummer: 912.41054)

	Erklärung	Standard-Varianten
SN	Hubelement-Typ	SN, SO
2340	Anzahl Hubelementen	1, 2, 3, 4
2340	Spindelsteigung in mm	3 mm
2340	Hublänge in cm	30 cm, 40 cm
EU	Länderspezifisches Netzkabel	EU, CH, US
12	11 = Handtaster Auf-Ab ; 12 = Handtaster Memory	12

Weitere Ausführungsvarianten

	Erklärung
s01-s99	Sonderausführung: Adapterplatte, Fussplatte, Einbaulänge, Farbe, etc.

Hinweise zur Bedienungsanleitung:

Hubsysteme der Ergoswiss AG sind zum Einbau in ein Gesamtsystem (z.B. Montagetisch) vorgesehen und gemäss der Maschinenverordnung (EU) 2023/1230 in der Rubrik der unvollständigen Maschinen eingeordnet.

Diese Bedienungsanleitung enthält Informationen zur Inbetriebnahme, Handhabung und Sicherheit des Hubsystems und richtet sich an den Weiterverwender und Hersteller des Gesamtsystems. Der Weiterverwender dieses Hubsystems ist verpflichtet eine Bedienungsanleitung mit sämtlichen Gebrauchsinformationen und Gefahrenhinweise des Gesamtsystems zu erstellen.

Die Einbauerklärung ist nur gültig für das Ergoswiss Hubsystem und nicht für das vom Weiterverwender erstellte Gesamtsystem.

Inhaltsverzeichnis

1	Sicherheitsanforderungen	4
1.1	Symbol- und Hinweiserklärungen	4
2	Systembeschreibung	5
2.1	Allgemeines	5
2.2	Bestimmungsgemässer Verwendungszweck	5
2.2.1	Allgemeine Sicherheitshinweise	5
2.3	Zielgruppe und Vorkenntnisse	6
2.4	Leistungsmerkmale	7
2.4.1	Hubsäule SN/SO 13xx	7
2.4.2	Steuerung SCT2 iSMPS und SCT4 iSMPS	8
2.4.3	Handtaster SCT Auf/Ab und Memory	8
2.4.4	Systemdaten	9
3	Montagehinweise	10
3.1	Montagehinweise Hubsäule	10
3.2	Montagehinweise Steuerung	12
3.3	Montagehinweise Handtaster	14
3.3.1	Handtaster Memory	14
3.3.2	Handtaster Auf-Ab	14
4	Erstinbetriebnahme	15
4.1	Steckererkennung	15
4.2	Einschaltdauerüberwachung (ED)	15
5	Bedienung mit Handtaster Typ Memory	16
5.1	Fahrt Auf / Ab	16
5.2	Position speichern und anfahren	16
5.3	Fahrbereich einschränken (Container-Stop/Shelf-Stop)	17
5.3.1	Oben - Shelf-Stop «S 04»	17
5.3.2	Unten – Container-Stop «S 05»	17
5.4	Anzeigehöhe einstellen «S 06»	18
5.5	Display-Masseinheit umstellen (cm/inch) «S 07»	18
5.6	Neigungssensor deaktivieren / aktivieren «S 08»	19
5.7	Bewegung sperren (Kindersicherung)	20
5.8	Referenzfahrt – Referenzieren der Endlagenpositionen der Hubelemente	21
5.9	Auf Werkseinstellungen zurücksetzen – Werksreset «S 00»	22
6	Bedienung mit Handtaster Typ Auf-Ab	23
6.1	Fahrt Auf / Ab	23
6.2	Referenzfahrt – Referenzieren der Endlagenpositionen der Hubelemente	23
7	Synchronbetrieb von 2 Steuerungen	24
7.1	Kabelverbindungen	24
7.2	Inbetriebnahme des synchronisierten Systems	24
8	Schaltleiste – Quetschschutz	25
8.1	Inbetriebnahme	25
9	Instandhaltung und Entsorgung	26
9.1	Wartung und Reinigung	26
9.2	Reparaturen und Ersatzteile	26
9.3	Demontage und Entsorgung	26
9.4	Elektro- und Elektronikgerätegesetz	26
10	Fehlermeldung und Störungsbehebung	27
10.1	Fehlermeldungen am Display	27
10.2	Störungsbehebung	28
11	EG-Einbauerklärung	29

1 Sicherheitsanforderungen

Die Sicherheitshinweise sind unbedingt zu beachten! Wird das System unsachgemäß bzw. nicht dem bestimmungsgemässen Verwendungszweck entsprechend betrieben, können Gefahren für Personen und Gegenstände entstehen!

Vor dem Einbau und Betrieb des Hubsystems muss diese Bedienungsanleitung gelesen und verstanden werden. Die Anleitung muss zum Nachschlagen in unmittelbarer Nähe des Systems aufbewahrt werden.

1.1 Symbol- und Hinweiserklärungen

Folgende Symbol- und Hinweiserklärungen sind zu beachten. Diese sind nach ISO 3864-2 (ANSI Z535.4) klassifiziert.

GEFAHR



Bezeichnet eine unmittelbar drohende Gefahr.
Wenn die Information nicht befolgt wird, sind Tod oder schwerste Körperverletzungen (Invalidität) die Folge.

WARNUNG



Bezeichnet eine mögliche gefährliche Situation.
Wenn die Information nicht befolgt wird, sind Tod oder schwerste Körperverletzungen (Invalidität) die Folge.

ACHTUNG



Bezeichnet eine möglicherweise gefährliche Situation.
Wenn die Information nicht befolgt wird, sind Sachschäden sowie leichte oder mittlere Körperverletzungen die Folgen.



HINWEIS

Bezeichnet allgemeine Hinweise, nützliche Anwender-Tipps und Arbeitsempfehlungen, welche aber keinen Einfluss auf die Sicherheit und Gesundheit des Personals haben.

2 Systembeschreibung

2.1 Allgemeines

Die Grundfunktion eines Hubsystems SN/SO der Ergoswiss AG ist das Heben und Senken von Arbeitsoberflächen, Maschinenteilen, Profilsystemen, o.ä.

Ein betriebsstaugliches Spindelhubsystem SN/SO besteht im Minimum aus folgenden Bauteilen:

- Hubsäule SN/SO
- Steuerung SCT iSMPS
- Handtaster Memory
- Länderspezifisches Netzkabel

Die Hubsäule SN/SO besteht aus zwei farblos eloxierten Aluminium-Profilen, die mit Kunststoffgleitern geführt sind. Das Innenprofil wird durch einen innenliegenden Spindeltrieb bewegt. Es können bis zu 4 Spindelhubelemente an einer Steuerung SCT4 iSMPS angeschlossen und synchron betrieben werden.

Die leistungsstarke Steuerung SCTx iSMPS ist mit zwei (SCT2) oder vier (SCT4) Motorenkanäle ausgestattet, die durch eine Encoder-Verarbeitung synchron abgeglichen werden. Durch den optimierten Fahrkomfort werden die Endlagenpositionen als Low-Speed-Zone bis zum Stillstand sanft angefahren. Ein integrierter Neigungssensor reagiert auf Kippen des Systems und kann potenziell gefährliche Situationen vorbeugen. Zusätzliche Funktionen, wie das Synchronisieren von zwei Steuerungen oder das Anschliessen von Schaltleisten können zusätzlich genutzt werden.


Mit dem Handtaster Memory kann das Hubsystem bequem durch Knopfdruck betrieben werden, d.h. die entsprechende Arbeitsoberfläche wird stufenlos in der Höhe verstellt.

Die aktuelle Höhe der Arbeitsoberfläche wird fortlaufend am Display (in cm oder inch) angezeigt. Es können zusätzlich bis zu drei verschiedene Memorypositionen gespeichert und individuell angefahren werden. Auftretende Fehler werden ebenfalls auf dem Bildschirm angezeigt.

2.2 Bestimmungsgemässer Verwendungszweck

Anwendungsbereich	KEIN Anwendungsbereich
<ul style="list-style-type: none"> → Höhenverstellung von Arbeitsoberflächen → Höhenverstellung von Maschinenteilen → Höhenverstellung von Profilsystemen → ... Auflistung nicht abschliessend 	<ul style="list-style-type: none"> → Einspannvorrichtung → Presse (oder Gegenhalt für Presse) → Personentransport → Sicherheitskomponente → ... Auflistung nicht abschliessend

2.2.1 Allgemeine Sicherheitshinweise

ACHTUNG	
	Die Sicherheitshinweise sind unbedingt zu beachten! Wird das System unsachgemäss betrieben, können Gefahren für Personen und Gegenstände entstehen!

Das Hubsystem darf eingesetzt werden, sofern:

- es sich in geschlossenen Räumen, trockener und nicht explosionsgefährdeter Umgebung befindet.
- die Umgebungstemperatur zwischen +10 °C und +40 °C liegt.
- der Bereich der relativen Luftfeuchtigkeit zwischen 30 % und 70 % (nicht kondensiert) liegt.
- es keine starken elektromagnetischen Felder in der Nähe gibt.
- Dieses Gerät kann von Kindern ab 8 Jahren und darüber sowie von Personen mit verringerten physischen, sensorischen oder mentalen Fähigkeiten oder Mangel an Erfahrung und Wissen benutzt werden, wenn sie beaufsichtigt oder bezüglich des sicheren Gebrauchs des Gerätes unterwiesen wurden und die daraus resultierenden Gefahren verstehen.

Das Hubsystem darf nicht:

- ausserhalb der Leistungsdaten (max. Zug-, Druck, Biegemomentlasten) betrieben werden.
- mit Impuls-, Stoss- und Schlagkräfte (z.B. Absetzen von Lasten) belastet werden.
- mit einer falschen Netzspannung betrieben werden! Typenschild Steuerung beachten!
- für den Dauerbetrieb ausgelegt werden (Unterschreitung des Einschaltdauerverhältnis von 2/40).
- auf instabilem oder schrägem Untergrund betrieben werden.
- mit unzulässigen oder nicht vorgesehen Komponenten betrieben werden.
(z.B. unterschiedliche Hubelement-Typen; Austausch der Steuerung (Steuerungssoftware))
- mit beschädigten Bauteilen betrieben werden.
- geöffnet, nachbearbeitet oder umgebaut werden.
- betrieben werden, wenn das Netzkabel nicht frei zugänglich ist. Bei Störungen Netzkabel trennen.
- Kinder dürfen nicht mit dem Gerät spielen. Reinigung und Benutzer-Wartung dürfen nicht von Kindern ohne Beaufsichtigung durchgeführt werden.

Beim Einbau und Betrieb des Hubsystems ist der bestimmungsgemässe Verwendungszweck der Gesamtanlage einzuhalten. Die Inbetriebnahme ist so lange untersagt, bis die Gesamtanlage den Bestimmungen der Maschinenverordnung (EU) 2023/1230 entspricht. Hierfür muss unbedingt eine Risikoanalyse durchgeführt werden, sodass auf mögliche Restgefahren reagiert werden kann (z.B. durch konstruktive Massnahmen oder durch Hinweise in der Bedienungsanleitung oder/und durch Sicherheitshinweise an der Anlage). Bei nicht bestimmungsgemässer Verwendung erlischt die Haftung der Ergoswiss AG sowie die allgemeine Betriebserlaubnis des Hubsystems.

2.3 Zielgruppe und Vorkenntnisse

Vor dem Einbau und Betrieb des Hubsystems muss diese Bedienungsanleitung gelesen und verstanden werden. Die Bedienungsanleitung muss zum Nachschlagen in unmittelbarer Nähe des Systems aufbewahrt werden.

Diese Bedienungsanleitung richtet sich an folgende Personengruppen:

Der **Hersteller der Gesamtanlage**, welcher dieses Hubsystem in einer Gesamtanlage integriert und diese Bedienungsanleitung in die Bedienungsanleitung der Gesamtanlage integriert.

Das **Inbetriebnahmepersonal**, welches das Hubsystem in einen Arbeitsplatz, eine Maschine, o.ä. einbaut und in Betrieb nimmt. Bei der Inbetriebnahme sind mechanische und elektrotechnische Grundkenntnisse vorausgesetzt.

2.4 Leistungsmerkmale

2.4.1 Hubsäule SN/SO 13xx

	Hubsäule SN 13xx	Hubsäule SO 13xx																
Querschnitt	160 x 100 mm	100 x 100 mm																
Standard Hublängen	300, 400 mm																	
Einbaulänge	Hublänge + 230 mm Untere Block-Position = Hublänge + 227 mm																	
Gewicht	SN 1330 = 10.8 kg SN 1340 = 11.7 kg	SO 1330 = 7.6 kg SO 1340 = 8.6 kg																
Max. zulässige Druckkraft	3'000 N																	
Max. zulässige Zugkraft	F _{Zug stat.} 500 N ; F _{Zug dyn.} 50 N ①																	
Stromaufnahme	2 – 6.5 A pro Hubsäule (Lastabhängig)																	
	<table border="1"> <caption>Stromaufnahme [A] vs Belastung pro Hubsäule [N]</caption> <thead> <tr> <th>Belastung pro Hubsäule [N]</th> <th>Stromaufnahme [A]</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>2.2</td></tr> <tr><td>500</td><td>2.8</td></tr> <tr><td>1000</td><td>3.8</td></tr> <tr><td>1500</td><td>4.3</td></tr> <tr><td>2000</td><td>5.0</td></tr> <tr><td>2500</td><td>6.0</td></tr> <tr><td>3000</td><td>6.5</td></tr> </tbody> </table>		Belastung pro Hubsäule [N]	Stromaufnahme [A]	0	2.2	500	2.8	1000	3.8	1500	4.3	2000	5.0	2500	6.0	3000	6.5
Belastung pro Hubsäule [N]	Stromaufnahme [A]																	
0	2.2																	
500	2.8																	
1000	3.8																	
1500	4.3																	
2000	5.0																	
2500	6.0																	
3000	6.5																	
Nennspannung	24 V																	
Hubgeschwindigkeit	6 – 8.5 mm/s (Lastabhängig)																	
	<table border="1"> <caption>Hubgeschwindigkeit [mm/s] vs Belastung pro Hubsäule [N]</caption> <thead> <tr> <th>Belastung pro Hubsäule [N]</th> <th>Hubgeschwindigkeit [mm/s]</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>8.5</td></tr> <tr><td>500</td><td>8.0</td></tr> <tr><td>1000</td><td>7.5</td></tr> <tr><td>1500</td><td>7.2</td></tr> <tr><td>2000</td><td>6.8</td></tr> <tr><td>2500</td><td>6.5</td></tr> <tr><td>3000</td><td>6.0</td></tr> </tbody> </table>		Belastung pro Hubsäule [N]	Hubgeschwindigkeit [mm/s]	0	8.5	500	8.0	1000	7.5	1500	7.2	2000	6.8	2500	6.5	3000	6.0
Belastung pro Hubsäule [N]	Hubgeschwindigkeit [mm/s]																	
0	8.5																	
500	8.0																	
1000	7.5																	
1500	7.2																	
2000	6.8																	
2500	6.5																	
3000	6.0																	
Dauerschalldruckpegel	< 60 dBA																	
Schutzklasse (DIN EN 60529)	IP 30																	
Elektrischer Anschluss	Molex MiniFit Stecker 8 Pin Kabellänge 1'800 mm	<table border="1"> <tr> <td>1 Motor +</td> <td>5 Pulse 2</td> </tr> <tr> <td>2 ES</td> <td>6 SYN</td> </tr> <tr> <td>3 5V Hall Sensor</td> <td>7 GND Hall Sensor</td> </tr> <tr> <td>4 Pulse 1</td> <td>8 Motor -</td> </tr> </table>	1 Motor +	5 Pulse 2	2 ES	6 SYN	3 5V Hall Sensor	7 GND Hall Sensor	4 Pulse 1	8 Motor -								
1 Motor +	5 Pulse 2																	
2 ES	6 SYN																	
3 5V Hall Sensor	7 GND Hall Sensor																	
4 Pulse 1	8 Motor -																	
Endschalter	Nein (Auslesung Encoder)																	
Getestete Lebensdauer	5'000 Doppelhübe, bei 400 mm Hub, 3'000 N Belastung, ED 2/40 ②																	

① stat. = bei Stillstand; dyn. = während der Hubbewegung

② ED = Einschaltdauer 2/40; Fahrzeit max. 2 min, Ruhezeit 40 min

Max. zul. Biegemomente – Hubsäule SN		Max. zul. Biegemomente – Hubsäule SO																																									
	<p>Mbx stat. 900 Nm ① Mby stat. 600 Nm ①</p> <p>Mbx dyn. 200 Nm ① Mby dyn. 300 Nm ①</p>		<p>Mb stat. 350 Nm ①</p> <p>Mb dyn. 200 Nm ①</p>																																								
$Mbx = \text{Kraft} \times \text{Hub}$	$Mby = \text{Kraft} \times \text{Hub}$	$Mb = \text{Kraft} \times \text{Hub}$																																									
<p>Biegekräfte Hubsäule SN</p> <table border="1"> <caption>Biegekräfte Hubsäule SN</caption> <thead> <tr> <th>Hublänge [mm]</th> <th>Mbx stat. 900 Nm ①</th> <th>Mby stat. 600 Nm ①</th> <th>Mbx dyn. 200 Nm ①</th> <th>Mby dyn. 300 Nm ①</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>100</td> <td>9000</td> <td>6000</td> <td>2000</td> <td>3000</td> </tr> <tr> <td>200</td> <td>4500</td> <td>3000</td> <td>1000</td> <td>1500</td> </tr> <tr> <td>300</td> <td>3000</td> <td>2000</td> <td>700</td> <td>1000</td> </tr> <tr> <td>400</td> <td>2250</td> <td>1500</td> <td>500</td> <td>750</td> </tr> </tbody> </table>		Hublänge [mm]	Mbx stat. 900 Nm ①	Mby stat. 600 Nm ①	Mbx dyn. 200 Nm ①	Mby dyn. 300 Nm ①	100	9000	6000	2000	3000	200	4500	3000	1000	1500	300	3000	2000	700	1000	400	2250	1500	500	750	<p>Biegekräfte Hubsäule SO</p> <table border="1"> <caption>Biegekräfte Hubsäule SO</caption> <thead> <tr> <th>Hublänge [mm]</th> <th>Mb stat. 350 Nm ①</th> <th>Mb dyn. 200 Nm ①</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>100</td> <td>3500</td> <td>2000</td> </tr> <tr> <td>200</td> <td>1750</td> <td>1000</td> </tr> <tr> <td>300</td> <td>1167</td> <td>667</td> </tr> <tr> <td>400</td> <td>875</td> <td>500</td> </tr> </tbody> </table>		Hublänge [mm]	Mb stat. 350 Nm ①	Mb dyn. 200 Nm ①	100	3500	2000	200	1750	1000	300	1167	667	400	875	500
Hublänge [mm]	Mbx stat. 900 Nm ①	Mby stat. 600 Nm ①	Mbx dyn. 200 Nm ①	Mby dyn. 300 Nm ①																																							
100	9000	6000	2000	3000																																							
200	4500	3000	1000	1500																																							
300	3000	2000	700	1000																																							
400	2250	1500	500	750																																							
Hublänge [mm]	Mb stat. 350 Nm ①	Mb dyn. 200 Nm ①																																									
100	3500	2000																																									
200	1750	1000																																									
300	1167	667																																									
400	875	500																																									

① stat. = bei Stillstand; dyn. = während der Hubbewegung

2.4.2 Steuerung SCT2 iSMPS und SCT4 iSMPS

Abmessung (L x B x H)	309 x 120 x 55 mm
Gewicht	SCT2: 1.12 kg SCT4: 1.24 kg
Versorgungsspannung	EU: 207 – 254.4 V 50 Hz 4.5 A US: 103.5 – 127.2 V 60 Hz 7.4 A
Standby Leistung primär	< 0.6 W
Leistung	580 VA ; 20 A @ 29 V DC
Schutzklasse (DIN EN 60529)	IP 20
Performance Level (DIN EN 13849-1)	PL b

2.4.3 Handtaster SCT Auf/Ab und Memory

Elektrischer Anschluss	RJ-12 Stecker 6 Pin Kabellänge 2 m	<p>1 UP 4 5V 2 RX 5 DOWN 3 GND 6 TX 6 5 4 3 2 1</p>
Schutzklasse (DIN EN 60529)	IP 30	

2.4.4 Systemdaten

# Hubelemente	Max. Systembelastung [kg]	Hublänge [mm]	Hubelement Typ	Steuerung SCT iSMPS		Hubgeschw. [mm/s]	Ⓜ ED [On/Off]
				230 V	110 V		
1	300	300	① 1330	V1401	V3401	6 – 8.5 Last-abhängig	2/40 min
		400	① 1340	V1400	V3400		
2	600	300	① 1330	V1401	V3401		
		400	① 1340	V1400	V3400		
3	750	300	① 1330	V1401	V3401		
		400	① 1340	V1400	V3400		
4	1'000	300	① 1330	V1401	V3401		
		400	① 1340	V1400	V3400		
5	1'100	300	① 1330	2x V1401	2x V3401		
		400	① 1340	2x V1400	2x V3400		
6	1'200	300	① 1330	2x V1401	2x V3401		
		400	① 1340	2x V1400	2x V3400		
7	1'300	300	① 1330	2x V1401	2x V3401		
		400	① 1340	2x V1400	2x V3400		
8	1'500	300	① 1330	2x V1401	2x V3401		
		400	① 1340	2x V1400	2x V3400		

① Hubsäule SN oder SO

② ED = Einschaltdauer 2/40; Fahrzeit max. 2 min, Ruhezeit 40 min

HINWEIS

Das Hubsystem darf ungleichmässig belastet werden, solange ...



→ die max. zulässige Belastung des einzelnen Hubelements nicht überschritten wird,

→ die max. zulässige Biegemomentwerte des Hubelements nicht überschritten werden,

→ die Gesamtanlage auf zureichend sicherem Untergrund steht

... und die Gesamtanlage gemäss den Bestimmungen des physikalischen Gleichgewichts- und Stabilitätsgesetz konstruiert wurde. → Durchführung einer Risikobeurteilung

ACHTUNG



Hohe Impuls-/ Stoss-/ Schlagkräfte durch Absetzen von Lasten sind nicht erlaubt.
(z.B. Absetzen von Lasten im Vorschub mit Kran oder Stapler)

3 Montagehinweise

3.1 Montagehinweise Hubsäule

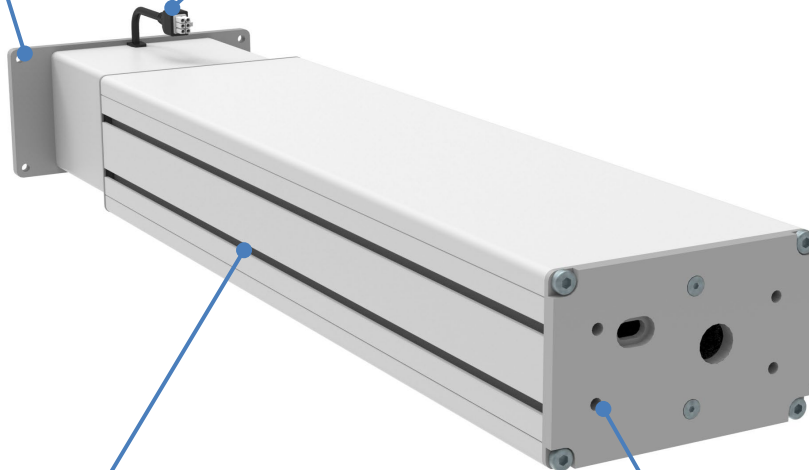


HINWEIS

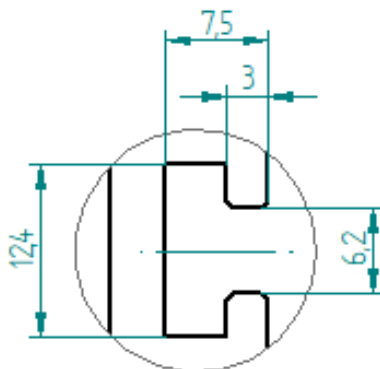
Das Hubsystem muss so montiert werden, dass zu jeder Zeit ein vollständiges Einfahren aller Hubelemente möglich ist.
Sonst kann keine Erstinbetriebnahme und kein Reset des Systems durchgeführt werden.

Befestigung oben
Kopfplatte mit Gewinde
(Schraubengröße M6)

Motorkabel 1'800 mm
Mit bis zu 5x Motorenverlängerungskabel à 1'200 mm
kann bis zu 7'800 mm verlängert werden



Befestigung an T-Nute (Traverse)
Aussenprofil mit T-Nuten



Befestigung unten
Fussplatte mit Gewinde
(Schraubengröße M8)
Einschraubtiefe max. 8 mm

Hubsäule Typ SN	<p>Kopfplatte (Oberseite)</p> <p>4x Gewinde → für Schraubengröße M6</p> <p>4x Durchgangsbohrung → für Schraubengröße M6</p>	
	<p>Fussplatte (Unterseite)</p> <p>4x Gewinde → für Schraubengröße M8 → Einschraubtiefe max. 8 mm</p>	
Hubsäule Typ SO	<p>Kopfplatte (Oberseite)</p> <p>4x Gewinde → für Schraubengröße M6</p> <p>4x Durchgangsbohrung → für Schraubengröße M6</p>	
	<p>Fussplatte (Unterseite)</p> <p>4x Gewinde → für Schraubengröße M8 → Einschraubtiefe max. 8 mm</p> <p>1x Gewinde → für Schraubengröße M10</p>	

3.2 Montagehinweise Steuerung

ACHTUNG



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



HINWEIS

Die Steuerung besitzt standardmässig eine integrierte Neigungsüberwachung. Um einen problemlosen Normalbetrieb zu gewährleisten, muss die Steuerung vor der Erstinbetriebnahme starr am System befestigt werden. (z.B. unterhalb der Tischplatte)

Montage der Steuerung an der Unterseite einer Tischplatte:

1. Steuerung an gewünschter Stelle positionieren und die Bohrungen mit einem Stift markieren.



2. Die 3 Löcher vorbohren (\varnothing 2.5 mm).
Es ist darauf zu achten, dass nicht durch die Tischplatte gebohrt wird!
3. Steuerung mit 3 Schrauben befestigen.
(z.B.: Linsenkopfschraube DIN 7981-C, \varnothing 3.9 mm, Kopf- \varnothing 7.5 mm)



HINWEIS

Die Schrauben dürfen maximal mit einem Drehmoment von 2 Nm angezogen werden!



HINWEIS

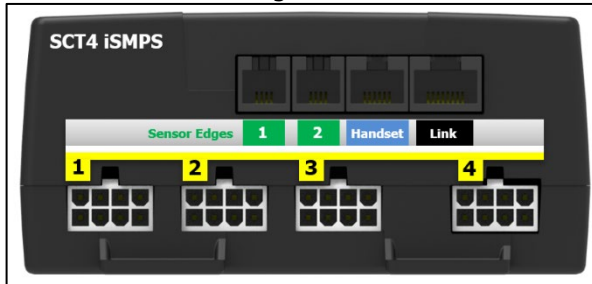
Das Motorkabel ist 1'800 mm lang. Bei Bedarf können bis zu 5 Motorenverlängerungskabel angeschlossen werden. Diese sind jeweils 1'200 mm lang.
→ 124.00137: Verlängerungskabel Motor SCT/Compact 1.2m



HINWEIS

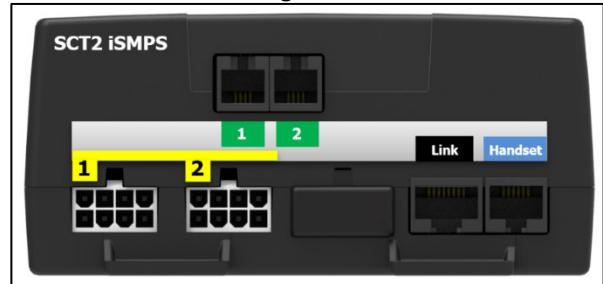
Das Kabel des Handtasters ist 1'800 mm lang und kann bei Bedarf mit bis zu 3 Verlängerungskabeln erweitert werden. Diese sind jeweils 1'000 mm lang.
→ 124.00290: Verlängerungskabel Handtaster SCT 1m

Steuerung SCT4 iSMPS



- 1** Anschluss für Schaltleiste
- 2** Anschluss für Schaltleiste
- Handset** Anschluss für Handtaster
- Link** Anschluss für Synchronisationskabel

Steuerung SCT2 iSMPS



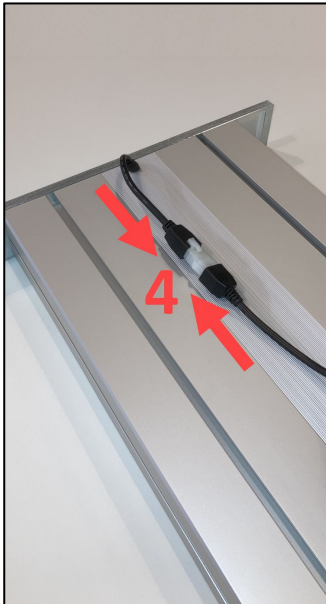
- 1** Motorbuchse 1
- 2** Motorbuchse 2
- 3** Motorbuchse 3
- 4** Motorbuchse 4

ACHTUNG



Das Anschliessen von selbstgebauten Produkten an die Steuerung ist untersagt!
Es sind nur mitgelieferte Komponenten zu verwenden.

4. Motorenkabel mit den Hubsäulen verbinden.
5. Die Motorkabel in Reihenfolge **1** bis **4** mit der Steuerung verbinden.
(Automatische Stecker-Erkennung auf allen Buchsen)
6. Den Handtaster mit der Steuerung verbinden.
Bei Bedarf können noch optionale Komponenten angeschlossen werden (z.B. Schaltleisten).
7. Das Netzkabel mit der Steuerung verbinden.



HINWEIS



Bevor das Netzkabel ans Netz angeschlossen wird, muss folgendes überprüft werden:

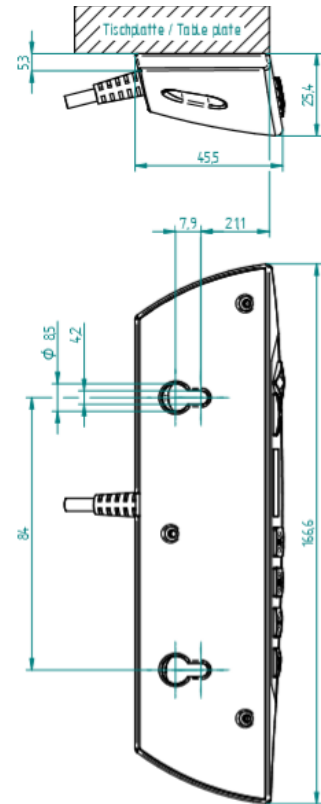
- Entspricht die Netzspannung dem Wert auf dem Typenschild der Steuerung?
- Sind die Stecker des Motorkabels in der richtigen Buchse eingesteckt (**1** bis **4**)?
- Wurde das gesamte Hubsystem gemäss Montageanleitung korrekt zusammengesetzt?

8. Das Netzkabel ans Netz anschliessen.

3.3 Montagehinweise Handtaster

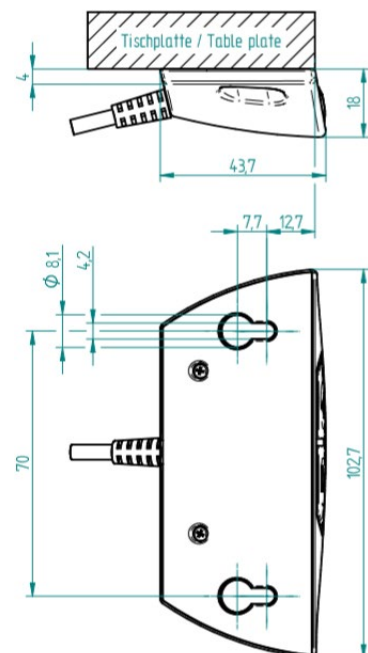
3.3.1 Handtaster Memory

1. Handtaster unter der Tischplatte positionieren.
Das Bedienfeld muss über die Arbeitsfläche hinausragen!
2. Handtaster mit den Montageschrauben befestigen.
Es ist darauf zu achten, dass nicht durch die Tischplatte gebohrt wird!



3.3.2 Handtaster Auf-Ab

1. Handtaster unter der Tischplatte positionieren.
Das Bedienfeld muss über die Arbeitsfläche hinausragen!
2. Handtaster mit den Montageschrauben befestigen.
Es ist darauf zu achten, dass nicht durch die Tischplatte gebohrt wird!



4 Erstinbetriebnahme

ACHTUNG



Bei der Höhenverstellung besteht Quetschgefahr!

ACHTUNG



Ein vollständiges Einfahren auf die untere Block-Position des Hubelements muss jederzeit (auch im Betriebszustand) möglich sein.
Falls das Hubelement nicht vollständig einfahren kann und vorher auf Anschlag fährt, wird die Nullposition falsch gesetzt. Dies führt beim Hochfahren an die obere Block-Position zur Kollision.

ACHTUNG







Das System darf erst nach abgeschlossener Erstinbetriebnahme vollständig belastet werden. Bei der Erstinbetriebnahme darf das Hubsystem mit max. 50% der maximal erlaubten Systemtraglast belastet sein.



HINWEIS

Während der Erstinbetriebnahme fährt das Hubelement mit halber Geschwindigkeit.

1. Tasten  und  gleichzeitig gedrückt halten, um zur unteren Block-Position zu fahren. Das System fährt mit halber Geschwindigkeit nach unten. Fahren nach oben ist gesperrt.
2. Nach Erreichen des Anschlags, fährt das System leicht aus. Anschliessend gibt die Steuerung 3 Signaltöne von sich.
3. Die Tasten  und  loslassen

Nach Erreichen der Block-Position werden die unterste Position und die oberste Position automatisch abgespeichert. Die Erstinbetriebnahme ist abgeschlossen.



HINWEIS

Die unterste Position liegt 3 mm oberhalb der mechanischen Block-Position. Die oberste Position ist abhängig vom Typ des Hubelements bzw. von der Steuerungssoftware.

4.1 Steckererkennung

Die Steuerung erkennt, ob ein Hubelement in die entsprechende Buchse eingesteckt ist.

Die Steuerung erkennt erst während der Hubbewegung, ob ein Hubelement entfernt wurde.

Nach dem Ausstecken oder Ersetzen eines Hubelements muss ein Reset durchgeführt werden, um alle angeschlossenen Hubelemente zu synchronisieren.

4.2 Einschaltdauerüberwachung (ED)

Die Einschaltdauerüberwachung kontrolliert das Verhältnis zwischen der Fahrzeit und der Haltezeit. Um ein zu grosses Erwärmen des Systems zu vermeiden, sollte ein Verhältnis von 2/40 (ON/OFF) eingehalten werden.

Die maximale Betriebszeit an einem Stück ist 2 Minuten. Danach muss eine Pause von 40 Minuten gemacht werden, bevor das System erneut verfahren werden kann.

5 Bedienung mit Handtaster Typ Memory



5.1 Fahrt Auf / Ab




Diese Funktion dient zur einfachen Höhenverstellung des Systems.

Taste  oder  gedrückt halten.

Die Taste solange gedrückt halten, bis die gewünschte Arbeitshöhe erreicht wird.


5.2 Position speichern und anfahren

Mit dieser Funktion ist es möglich, eine bestimmte Position/Höhe abzuspeichern und zu einem späteren Zeitpunkt durch einen Knopfdruck anzufahren. Mit den 3 Memorytasten können bis zu 3 verschiedene Positionen gespeichert und angefahren werden.

1. Auf die gewünschte Position fahren und die Taste **M** 3-mal kurz drücken.
2. Einer der Tasten    innerhalb von 5 Sekunden drücken.
Nach dem Speichervorgang gibt die Steuerung 1 Signalton von sich.

Die Position ist nun unter der gedrückten Taste gespeichert.

Zum Anfahren der gespeicherten Position:

Gewählte Taste    gedrückt halten, bis die gewünschte Arbeitshöhe erreicht wird.

5.3 Fahrbereich einschränken (Container-Stop/Shelf-Stop)

Diese beiden Features können eingesetzt werden, um den Fahrbereich des Hubsystems einzuschränken (wenn z.B. ein Container unter dem Tisch steht).



HINWEIS

Die Shelf-Stop-Position begrenzt die obere Endposition.
Die Container-Stop-Position begrenzt die untere Endposition.

5.3.1 Oben - Shelf-Stop «S 04»

Um eine Shelf-Stop-Position zu definieren, muss wie folgt vorgegangen werden:

- Die Tasten und für 4 Sekunden gedrückt halten.
→ Die Anzeige zeigt «S 01» an, wobei das «S» blinkt.
- Mit den Tasten oder «S 04» auswählen.
- Auswahl «S 04» mit der Taste **M** bestätigen.
→ Die Anzeige hört auf zu blinken.
- Mit den Tasten oder auf die gewünschte Shelf-Stop-Höhe fahren.
- Bestätigen mit der Taste **M**.
→ Die Anzeige zeigt «S 04» an
- Die Tasten oder drücken, um den Modus zu verlassen.

S 01

S 04

47.5

S 04



HINWEIS

Um einen gesetzten Shelf-Stop-Position zu löschen, muss mit derselben Vorgehensweise eine neue Shelf-Stop-Position definiert werden.

5.3.2 Unten – Container-Stop «S 05»

Um eine Container-Stop-Position zu definieren, muss wie folgt vorgegangen werden:

- Die Tasten und für 4 Sekunden gedrückt halten.
→ Die Anzeige zeigt «S 01» an, wobei das «S» blinkt.
- Mit den Tasten oder «S 05» auswählen.
- Auswahl «S 05» mit der Taste **M** bestätigen.
→ Die Anzeige hört auf zu blinken.
- Mit den Tasten oder auf die gewünschte Container-Stop-Höhe fahren.
- Bestätigen mit der Taste **M**.
→ Die Anzeige zeigt «S 05» an.
- Die Tasten oder drücken, um den Modus zu verlassen.

S 01

S 05

27.5

S 05













HINWEIS

Um einen gesetzten Container-Stop-Position zu löschen, muss mit derselben Vorgehensweise eine neue Container-Stop-Position definiert werden.

5.4 Anzeigehöhe einstellen «S 06»











Mit dieser Funktion kann die angezeigte Höhe am Display eingestellt werden.

1. Die Tasten   und  für 4 Sekunden gedrückt halten.
→ Die Anzeige zeigt «S 01» an, wobei das «S» blinkt.
2. Mit den Tasten  oder  «S 06» auswählen.
3. Auswahl «S 06» mit der Taste **M** bestätigen.
→ Die Anzeige zeigt die aktuelle Höhe, wobei «cm» blinkt.
4. Höhe des Tisches messen.
5. Mit den Tasten  oder  die gemessene Höhe eingeben.
6. Bestätigen mit der Taste **M**.
7. Die Tasten   oder  drücken, um den Modus zu verlassen.



5.5 Display-Masseinheit umstellen (cm/inch) «S 07»

Mit dieser Funktion kann die Masseinheit der Höhe am Display von «cm» auf «inch» bzw. von «inch» auf «cm» geändert werden.

1. Die Tasten   und  für 4 Sekunden gedrückt halten.
→ Die Anzeige zeigt «S 01» an, wobei das «S» blinkt.
2. Mit den Tasten  oder  «S 07» auswählen.
3. Auswahl «S 07» mit der Taste **M** bestätigen.
→ Die Anzeige zeigt blinkend «cm» oder «inch».
4. Mit den Tasten  oder  die gewünschte Einheit auswählen.
5. Bestätigen mit der Taste **M**.
6. Die Tasten   oder  drücken, um den Modus zu verlassen.



Die Masseinheit auf dem Display ist nun von Zentimeter (cm) auf Zoll (inch) bzw. von Zoll auf Zentimeter umgestellt (2.54 cm = 1 inch).

5.6 Neigungssensor deaktivieren / aktivieren «S 08»

Die Steuerung hat einen integrierten Neigungssensor, welcher standardmässig aktiviert ist.

Die 0° Neigung der Steuerung wird bei der Erstinbetriebnahme oder beim Reset initialisiert.

Falls die Neigung der Steuerung von 2.5° überschritten wird (z.B. schräger Tisch), stoppt die Steuerung die Hubbewegung.

Nach Auslösung des Neigungssensors, fährt das System um etwa 10 mm zurück. Kann die Neigung nicht behoben werden (z.B. durch Fahren in Gegenrichtung), muss eine «Referenzfahrt» durchgeführt werden.

ACHTUNG



Der Neigungssensor ist kein Sicherheitselement!
Es besteht weiterhin die Gefahr sich zu verletzen, bevor der Neigungssensor auslöst.




HINWEIS

Der Neigungssensor kann neben einer Kollision durch unterschiedliche Ursachen ausgelöst werden. Deshalb sollte folgendes beachtet werden:



- Steuerung vor Inbetriebnahme / Reset starr verbauen.
→ Damit die Neigung von 0° richtig initialisiert wird.
- Nachdem das System verschoben wird, sollte der Neigungssensor neu initialisiert werden.
→ Eine «Referenzfahrt» durchführen (siehe Kapitel 5.8).
- Bei mobilen Anwendungen (z.B. Tisch auf Rollen) sollte der Neigungssensor deaktiviert werden.

Mit dieser Funktion kann der aktive Neigungssensor deaktiviert bzw. der deaktivierte Neigungssensor wieder aktiviert werden.

1. Die Tasten   und  für 4 Sekunden gedrückt halten.
→ Die Anzeige zeigt «S 01» an, wobei das «S» blinkt.



2. Mit den Tasten  oder  «S 08» auswählen.

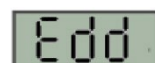


3. Auswahl «S 08» mit der Taste **M** bestätigen.

Die Steuerung gibt ein akustisches Signal zur Bestätigung der Umstellung;






- Wenn der Neigungssensor deaktiviert wurde, gibt die Steuerung 3 Signaltöne von sich (kurz-kurz-lang).
- Wenn der Neigungssensor aktiviert wurde, gibt die Steuerung 1 Signalton von sich.

4. Sollte der Neigungssensor aktiviert werden, erscheint die Meldung «E dd».
Zur neuen Initialisierung des Neigungssensors muss nun eine «Referenzfahrt» durchgeführt werden.



5.7 Bewegung sperren (Kindersicherung)

Mit der Sperrfunktion kann das Bedienfeld des Handtasters gesperrt werden, um ein unbeabsichtigtes Betätigen des Hubsystems zu verhindern.




Durch das Aktivieren der Sperrfunktion können die Hubsysteme nicht mehr verfahren. Weder ein Verfahren mit den Tasten  oder  noch ein Anfahren einer Memory-Positionen    ist möglich. Das Hubsystem befindet sich im gesperrten Zustand, solange dieser nicht deaktiviert wird.

ACHTUNG






Die Sperrfunktion ist kein Sicherheitselement und verhindert keine Gefahr!

Aktivieren:

- Die Tasten   und  für 5 Sekunden gedrückt halten.
→ Die Steuerung gibt ein akustisches Signal zur Bestätigung der Aktivierung.
Das Hubsystem ist nun gesperrt und die Anzeige zeigt «E 65» an.

Falls irgendeine Taste auf des Handtasters gedrückt wird, ertönt ein Signalton und das Hubsystem bewegt sich nicht.

Deaktivieren:

- Die Tasten   und  für 5 Sekunden gedrückt halten.
→ Die Steuerung gibt ein akustisches Signal zur Bestätigung der Deaktivierung.
Das Hubsystem ist entsperrt und kann wieder verfahren werden.

5.8 Referenzfahrt – Referenzieren der Endlagenpositionen der Hubelemente

ACHTUNG



Vor dem Reset, muss sichergestellt werden, dass:






- das Hubelement vollständig einfahren kann.
- das Hubsystem mit max. 50% der maximal erlaubten Systemtraglast belastet ist.

Falls das Hubelement nicht vollständig einfahren kann und vorher auf Anschlag fährt, wird die Nullposition falsch gesetzt. Dies führt beim Hochfahren an die obere Block-Position zur Kollision.



HINWEIS

Während der Referenzfahrt fährt das Hubelement mit halber Geschwindigkeit.

1. Falls möglich: Unterste Position anfahren mit der Taste .
→ Dies spart Zeit, da das System während dem Reset nur mit halber Geschwindigkeit fährt.
2. Tasten  und  gleichzeitig gedrückt halten, um zur unteren Block-Position zu fahren.
Das System fährt mit halber Geschwindigkeit nach unten. Fahren nach oben ist gesperrt.
3. Nach Erreichen des Anschlags, fährt das System leicht aus.
Anschliessend gibt die Steuerung 3 Signaltöne von sich.
4. Die Tasten  und  loslassen

Nach Erreichen der Block-Position werden die unterste Position und die oberste Position automatisch abgespeichert. Die Referenzfahrt ist abgeschlossen.

5.9 Auf Werkseinstellungen zurücksetzen – Werksreset «S 00»

ACHTUNG



Vor dem Zurücksetzen auf Werkseinstellungen, muss sichergestellt werden, dass:

- das Hubelement vollständig einfahren kann.
- das Hubsystem mit max. 50% der maximal erlaubten Systemtraglast belastet ist.












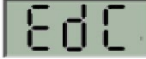
Falls das Hubelement nicht vollständig einfahren kann und vorher auf Anschlag fährt, wird die Nullposition falsch gesetzt. Dies führt beim Hochfahren an die obere Block-Position zur Kollision.



HINWEIS

Während dem Reset fährt das Hubelement mit halber Geschwindigkeit.

Beim Zurücksetzen auf Werkseinstellung wird das gesamte System neu eingerichtet. Dabei gehen alle Einstellungen, wie z.B. Memory- oder Endlagen-Positionen verloren.

1. Falls möglich: Unterste Position anfahren mit der Taste .
→ Dies spart Zeit, da das System während dem Reset nur mit halber Geschwindigkeit fährt.
2. Bei Bedarf kann das System jetzt neu verkabelt werden
 - a) Netzkabel entfernen.
 - b) System neu verkabeln: Es können weitere Hubelemente, Synchronisationskabel oder Schaltleisten angeschlossen werden.
 - c) Netzkabel ans Netz anschliessen.
3. Die Tasten   und  für 4 Sekunden gedrückt halten.
→ Die Anzeige zeigt «S 01» an, wobei das «S» blinkt. 
4. Mit den Tasten  oder  «S 00» auswählen. 
5. Auswahl «S 00» mit der Taste **M** bestätigen.
→ Die Steuerung gibt ein akustisches Signal zur Bestätigung.
6. Die Tasten   oder  drücken, um den Modus zu verlassen.
→ Die Anzeige zeigt «E dC» an. 
7. Erstinbetriebnahme gemäss Kapitel 4 durchführen.

6 Bedienung mit Handtaster Typ Auf-Ab



Mit dem Handtaster Typ Auf-Ab kann das Hubsystem aufwärts und abwärts fahren.

Es ist nicht möglich eine Position zu speichern, den Fahrbereich einzuschränken, die Bewegung zu sperren oder das System auf Werksteinstellungen zurückzusetzen. Dies ist nur mit dem Handtaster Typ Memory möglich.

6.1 Fahrt Auf / Ab

Diese Funktion dient zur einfachen Höhenverstellung des Systems.

Taste  oder  gedrückt halten.

Die Taste solange gedrückt halten, bis die gewünschte Arbeitshöhe erreicht wird.

6.2 Referenzfahrt – Referenzieren der Endlagenpositionen der Hubelemente

ACHTUNG



Vor dem Reset, muss sichergestellt werden, dass:






- das Hubelement vollständig einfahren kann.
- das Hubsystem mit max. 50% der maximal erlaubten Systemtraglast belastet ist.

Falls das Hubelement nicht vollständig einfahren kann und vorher auf Anschlag fährt, wird die Nullposition falsch gesetzt. Dies führt beim Hochfahren an die obere Block-Position zur Kollision.



HINWEIS

Während der Referenzfahrt fährt das Hubelement mit halber Geschwindigkeit.

1. Falls möglich: Unterste Position anfahren mit der Taste .
→ Dies spart Zeit, da das System während dem Reset nur mit halber Geschwindigkeit fährt.
2. Tasten  und  gleichzeitig gedrückt halten, um zur unteren Block-Position zu fahren. Das System fährt mit halber Geschwindigkeit nach unten. Fahren nach oben ist gesperrt.
3. Nach Erreichen des Anschlags, fährt das System leicht aus. Anschliessend gibt die Steuerung 3 Signaltöne von sich.
4. Die Tasten  und  loslassen

Nach Erreichen der Block-Position werden die unterste Position und die oberste Position automatisch abgespeichert. Die Referenzfahrt ist abgeschlossen.

7 Synchronbetrieb von 2 Steuerungen

7.1 Kabelverbindungen

An einer Steuerung SCT iSMPS können bis zu 4 Hubelemente angeschlossen werden. Durch das Kaskadieren (synchronisieren) mehrerer Steuerungen, können diese mit nur einem Handtaster gleichzeitig gesteuert werden.



Mit dem SYNC-2 Kabel SCT (124.00183) können 2 Steuerungen miteinander verbunden und synchronisiert werden. Das SYNC-2 Kabel ist 4'000 mm lang.

Eine Verlängerung des SYNC Kabels ist nicht möglich. Falls nötig müssen die Motorkabel verlängert werden!

7.2 Inbetriebnahme des synchronisierten Systems

1. Motorenkabel mit den Hubsäulen verbinden.
2. Die Motorkabel in Reihenfolge **1** bis **4** mit den Steuerungen verbinden. (Automatische Stecker-Erkennung auf allen Buchsen)
3. Die 2 Steuerungen mit dem SYNC-2 Kabel verbinden.
4. Handtaster mit gewünschter Steuerung verbinden. Es darf nur ein Handtaster verwendet werden. Die Steuerung mit dem Handtaster ist die Mastersteuerung. Die andere Steuerung ist der Mastersteuerung unterworfen.
5. Die Netzkabel mit den Steuerungen verbinden.



HINWEIS

- Bevor das Netzkabel ans Netz angeschlossen wird, muss folgendes überprüft werden:
- Entspricht die Netzspannung dem Wert auf dem Typenschild der Steuerung?
 - Sind die Stecker des Motorkabels in der richtigen Buchse eingesteckt (**1** bis **4**)?
 - Wurde das gesamte Hubsystem gemäss Montageanleitung korrekt zusammengebaut?

6. Das Netzkabel ans Netz anschliessen.
7. Die Erstinbetriebnahme gemäss Kapitel 4 durchführen.

8 Schaltleiste – Quetschschutz

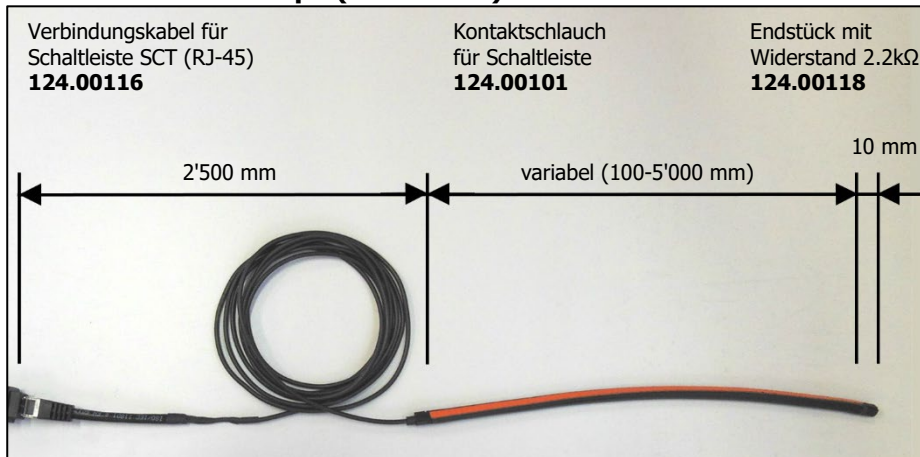
ACHTUNG



Bei Hubsystemen der Ergoswiss AG ist darauf zu achten, dass während einer Hubbewegung keine Gegenstände oder Personen eingeklemmt werden.
Bei der Höhenverstellung besteht Quetschgefahr!

Durch das Anbringen der Schaltleiste an einer potenziellen Quetschzone, haltet das System beim Auffahren, bzw. zerdrücken des Kontaktschlauchs sofort an und fährt um 5 Motorumdrehung (ca. 15 mm) zurück.

Die Schaltleiste SCT kpl. (124.00157) besteht aus:

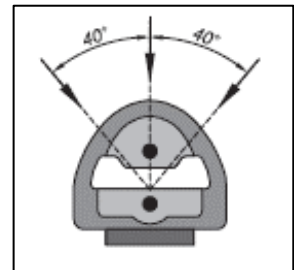
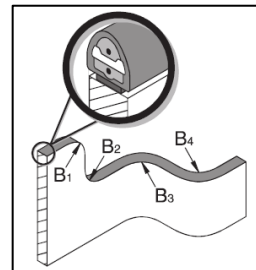


Funktionseigenschaften des Kontaktschlauchs

Ansprechwinkel	< 80 °
Schaltkraft	< 25 N bei 23 °C
Schaltweg	< 2 mm bei 23 °C
Biegeradien minimal	B1 120 mm / B2 150 mm B3 20 mm / B4 20 mm
Max. Zugbelastung	20 N

Elektrische Eigenschaften

Anschlusswiderstand	2.2 kΩhm
Max Schaltvermögen	250 mW
Max. Spannung	DC 24 V
Strom min. / max.	1 mA / 10 mA



8.1 Inbetriebnahme

Kontaktschlauch in Quetschzone aufkleben	
<ol style="list-style-type: none"> 1. Klebfläche säubern und entfetten. 2. Schutzfolie von Klebefläche 10-15 cm abziehen. 3. Auf Klebefläche auflegen und gut andrücken. 4. Schritte 2 und 3 wiederholen, bis Kontaktschlauch vollständig aufgeklebt ist. 5. Maximale Haftung ist nach 24 h erreicht. 	
Erstinbetriebnahme der Steuerung mit der Schaltleiste	Hinzufügen der Schaltleiste an bestehender Steuerung
<ol style="list-style-type: none"> 1. Steuerung verkabeln gemäss Kapitel 3.2. 2. Die Schaltleiste wird in Schritt 6 angeschlossen. 3. Erstinbetriebnahme gemäss Kapitel 4 durchführen. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Steuerung auf Werksteinstellung zurücksetzen (Werksreset «S 00») gemäss Kapitel 5.9. 2. Die Schaltleiste wird dabei in Schritt 2.b montiert.

9 Instandhaltung und Entsorgung

9.1 Wartung und Reinigung

Das Hubsystem ist beim normalen Betrieb, bzw. beim Einhalten des bestimmungsgemässen Verwendungszwecks, während der gesamten Lebenszeit wartungsfrei. Ein Service ist daher nicht erforderlich.

ACHTUNG



Die Steuerung und der Handtaster dürfen nur mit einem trockenen oder leicht befeuchteten Tuch gereinigt werden. Vor der Reinigung muss unbedingt das Netzkabel vom Netz getrennt werden!

ACHTUNG



Es darf keine Flüssigkeit in die Steckverbindungen gelangen!

9.2 Reparaturen und Ersatzteile

Reparaturen dürfen nur von Fachpersonen durchgeführt werden. Es dürfen nur Originalersatzteile verwendet werden. Bei sämtlichen Reparaturarbeiten am System muss dieses immer entlastet werden und spannungslos sein.

ACHTUNG



Die Steuerung darf auf keinem Fall geöffnet werden! Es besteht die Gefahr eines elektrischen Stromschlages!

9.3 Demontage und Entsorgung

Bei der Ausserbetriebnahme und Entsorgung des Hubsystems müssen die elektronischen Bauteile separat entsorgt werden. Das System besteht aus Komponenten, die in vollem Umfang wieder verwertbar und somit aus Umweltschutzsicht unbedenklich sind. Die elektronischen Bauteile entsprechen der RoHS Richtlinie.

9.4 Elektro- und Elektronikgerätegesetz

Das Hubsystem fällt nicht unter das Elektro- und Elektronikgerätegesetz (WEEE-Richtlinie 2012/19/EU). Hubsysteme der Ergoswiss AG sind zum Einbau in ein Gesamtsystem (z.B. Montagetisch) vorgesehen und gemäss der Maschinenverordnung (EU) 2023/1230 in der Rubrik der unvollständigen Maschinen eingeordnet.

Somit sind diese Systeme auch nicht für den Privatgebrauch bestimmt.

10 Fehlermeldung und Störungsbehebung

10.1 Fehlermeldungen am Display

Anzeige	Ursache	Behebung
E 60	Motorversorgungsspannung unter dem zulässigen Minimum	Stromversorgung überprüfen. Netzkabel einstecken.
E 61	Gesamtstrom hat programmierten Grenzwert überschritten	System überladen → Last vom System entfernen System eingeklemmt → Eingeklemmtes Objekt entfernen Motor nicht korrekt angeschlossen → Motorkabel korrekt anschliessen
E 62	Eingabe des Benutzers ist ungültig (Container-Stop oder Shelf-Stop kann nicht gesetzt werden)	Container-Stop muss unterhalb dem Shelf-Stop definiert werden, bzw. Shelf-Stop muss oberhalb dem Container-Stop definiert werden (siehe Kapitel 5.3)
E 63	Inkonsistente oder beschädigte Motorsteuerungsparameter erkannt	Steuerung neu programmieren → Kundendienst kontaktieren
E 64	Neigungssensor wurde ausgelöst (Neigung zu hoch)	1) Neigung rückgängig machen. (z.B. durch Fahren in Gegenrichtung 2) Eine «Referenzfahrt» durchführen (siehe Kapitel 5.8)
E 65	Bewegung gesperrt (Kindersicherung)	Siehe Kapitel 5.7
E 66	Schaltleiste wurde betätigt	Eingeklemmtes Objekt entfernen
E 69	Schaltleiste fehlt	Schaltleiste korrekt anschliessen oder austauschen
E 6F	Fahrüberwachung	System überladen → Last vom System entfernen System eingeklemmt → Eingeklemmtes Objekt entfernen Motor nicht korrekt angeschlossen → Motorkabel korrekt anschliessen
E 71	Hall-Sensor → falsche Motorrichtung	Kundendienst kontaktieren
E 73	Motor fehlt → kein Strom	Prüfen, ob alle Motorkabel richtig eingesteckt sind
E 74	SYNC-Kabel nicht erkannt	Überprüfen ob SYNC-Kabel eingesteckt ist und einen Werksreset «S 00» durchführen (Kapitel 5.9)
E 78	Überstrom an einem Motor	System überladen → Last vom System entfernen System eingeklemmt → Eingeklemmtes Objekt entfernen Motor nicht korrekt angeschlossen → Motorkabel korrekt anschliessen
E 79	Synchronisierungsfehler (Verbindungsfehler)	Überprüfen ob SYNC-Kabel eingesteckt ist und einen Werksreset «S 00» durchführen (siehe Kapitel 5.9)
E 80	Batterieprüfung läuft	Einigen Sekunden warten, dann kann der Betrieb wieder aufgenommen werden.
E 7A	Positionsdifferenz der Motoren	Eine «Referenzfahrt» durchführen (siehe Kapitel 5.8)
E 7C	Die Steuerung hat die Slave-Rolle. Befehle an Motor sind nicht möglich.	Einen Werksreset «S 00» durchführen (siehe Kapitel 5.9)

E C9	Sperre aufgrund der Einschaltdauerüberwachung. Die maximale Betriebszeit wurde erreicht.	Um vor Überhitzung zu schützen, ist in den folgenden Minuten der Betrieb gesperrt. Warten Sie einige Minuten bis Antrieb abgekühlt hat, dann ist das System wieder betriebsbereit.
E CC	Motor dreht schneller als von Steuerung erwartet	Kundendienst kontaktieren
E D5	Motorposition wird nicht an Steuerung übermittelt	Motorkabel anschliessen und eine «Referenzfahrt» durchführen (siehe Kapitel 5.8)
E D7	Kurzschluss an einem oder mehreren Motorkanälen	Kundendienst kontaktieren
E D9	Motorstromsensor oder Treiber defekt	Kundendienst kontaktieren
E DB	Benutzer hat Grenzwerte falsch gesetzt	Kundendienst kontaktieren
E DC	Steuerung muss auf Werkseinstellungen zurückgesetzt werden	Einen Werksreset «S 00» durchführen (siehe Kapitel 5.9)
E DD	Steuerung muss resetet werden	Eine «Referenzfahrt» durchführen (siehe Kapitel 5.8)

10.2 Störungsbehebung

ACHTUNG



Die Steuerung darf auf keinem Fall geöffnet werden! Es besteht die Gefahr eines elektrischen Stromschlages.

Fehler	Ursache	Behebung
Antrieb funktioniert nicht	Steuerung nicht eingesteckt	Netzkabel einstecken
	Motor nicht eingesteckt	Motorkabel einstecken
	Motor defekt	Kundendienst kontaktieren
	Steuerung defekt	Kundendienst kontaktieren
	Handtaster defekt	Handtaster auswechseln
	Schlechter Steckkontakt	Alle Stecker richtig einstecken
Antrieb läuft nur in eine Richtung	Steuerung defekt	Kundendienst kontaktieren
	Handtaster defekt	Handtaster auswechseln
Antrieb läuft nur nach unten	Systemüberlast	Gewicht auf System reduzieren

11 EG-Einbauerklärung

ERGO SWISS table lift systems	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-Einbauerklärung im Sinne der Maschinenverordnung (EU) 2023/1230 Anhang V, Teil B

(Original-Einbauerklärung)

Wir erklären hiermit, dass für die unvollständige Maschine „Spindelhubsystem“, zur Höhenverstellung von ergonomischen Arbeitsplätzen o.Ä., mit den Ausführungsvarianten

Hubsystem SN xxxx SCT	(Art. Nr. 911.xxxxx)
Hubsystem SO xxxx SCT	(Art. Nr. 912.xxxxx)

die folgenden grundlegenden Anforderungen der Maschinenverordnung (EU) 2023/1230 zur Anwendung kommen und eingehalten werden:

1.1.2.; 1.1.3.; 1.1.5.; 1.1.6.; 1.2.; 1.3.2.; 1.3.4.; 1.3.9.; 1.5.1.; 1.5.3.; 1.5.4.; 1.5.7.; 1.5.8.; 1.5.9.


Inbesondere den angewandten harmonisierten Normen:

EN 1005	Sicherheit von Maschinen: körperliche Leistung
EN ISO 12100	Sicherheit von Maschinen: 2011
EN 60335	Elektrische Sicherheit (110V Version: UL 60950)
EN 61000	Elektromagnetische Verträglichkeit: EMV (110V Version: FCC Part 15 Class A)

spezielle technische Unterlagen gemäss Anhang IV Teil B erstellt wurden und diese den einzelstaatlichen Behörden auf begründetes Verlangen per Post oder elektronisch übermittelt werden und diese unvollständige Maschine konform ist mit den einschlägigen Bestimmungen weiterer EU-Richtlinien und Verordnungen:

89/391/EG	Sicherheit und Gesundheitsschutz der Arbeitnehmer
2023/988/EU	Verordnung über die allgemeine Produktsicherheit
2014/30/EU	Richtlinie über elektromagnetische Verträglichkeit
2014/35/EU	Niederspannungsrichtlinie

Des Weiteren erklären wir, dass diese unvollständige Maschine erst dann in Betrieb genommen werden darf, wenn gegebenenfalls festgestellt wurde, dass die Maschine, in die die unvollständige Maschine eingebaut werden soll, den Bestimmungen der Maschinenverordnung (EU) 2023/1230 entspricht und unsere Montage- und Bedienungsanleitungen befolgt wurden.



Widnau, 26. März 2024
Martin Keller
Geschäftsführer / CEO

Dokumentverantwortung EU:

Ergoswiss Deutschland GmbH
Kronenstrasse 1
DE-72555 Metzingen