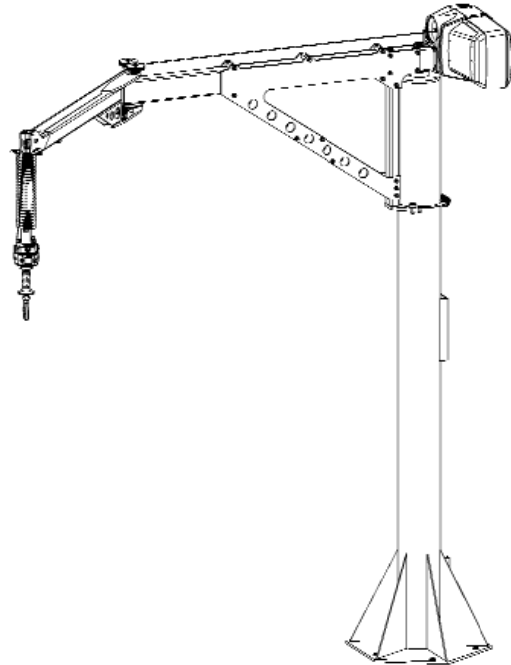
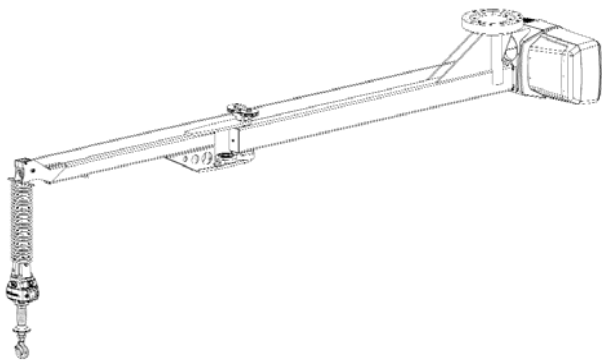


Manual de Instalación y Operación



Easy Arm[®] Q y iQ Serie

Gorbel[®] Distribuidor _____

Gorbel[®] Número de pedido del cliente _____

Número de serie _____

aspx para
servicios y

Fecha _____

Mes

Año

TABLA DE CONTENIDO

Seguro Directrices de elevación de funcionamiento	1-2
Introducción	3
Instalación	
Paso 1 - Pre-Asamblea / Herramientas necesarias	4-6
Paso 2 - Desembalaje de la Easy Arm®	7
Paso 3 - Montados en el piso del sistema (mástil) de instalación	8-10
Paso 4 - Montados en el piso de la Asamblea del brazo	11
Paso 5 - En virtud de instalación del sistema de Hung	12
Paso 6 - Conexión de alimentación eléctrica	13
Paso 7 - Poder inicial-Up	13-15
Paso 8 - Conexión de aire (opcional)	16
Paso 9 - Montados en el piso de instalación de base portátil (opcional)	17
Paso 10 - Bajo colector Hung (opcional)	17
Paso 11 - Modo de flotador (opcional) y Pasos Finales	18-19
Paso 12 - Expansión de E/S Instrucciones del bloque de montaje (opcional)	20-21
Levante la funcionalidad	22-24
Controles Características de la interfaz	25
Modo de Programación	
Descripción y características básicas	26-28
Definición personalizada de funciones y requisitos	29-33
Puntos de entrada / salida	34-39
Solución de problemas	
Solución de problemas básicos	40
Diagnóstico de errores del sistema gráfico	41
Modo de prueba diagnóstica Gráfico	42
Especificaciones técnicas	43
Inspección del cable, mantenimiento y reemplazo	44-48
Ajuste de la holgura de primavera	49
Recomendaciones kits de piezas de repuesto	50
Garantía Limitada	51
Inspección y programa de mantenimiento	52

Preguntas? Las preocupaciones? Comentarios? Por favor llame al (800) 821-0086 (EE.UU. y Canadá) o al (585) 924-6262 (fuera de EE.UU.).

SEGURO DE DIRECTRICES PARA LEVANTAR DE FUNCIONAMIENTO

General

No hay un único factor que es más importante para reducir al mínimo la posibilidad de lesiones al operador y las personas que trabajan en la zona, o daños a la propiedad, equipo o material del que está familiarizado con el equipo y el uso de prácticas seguras de funcionamiento.

Polipastos / carritos están diseñados para la elevación y el transporte de materiales solamente. Bajo ninguna circunstancia, ya sea durante la instalación inicial o en cualquier otro uso, en caso de la grúa se utiliza para levantar o transportar personal.

Ningún operador debe permitir el uso del equipo que no está familiarizado con su funcionamiento, no es física ni mentalmente, o no ha sido educado en las prácticas de operación segura. El mal uso de montacargas puede llevar a ciertos riesgos que no pueden ser protegidos contra por medios mecánicos, los riesgos que sólo puede evitarse mediante el ejercicio de la inteligencia, la atención y el sentido común.

Prácticas seguras de operación también incluyen un programa de inspección periódica y mantenimiento preventivo (cubierto en una sección aparte). Parte de la capacitación del operador debe ser la conciencia de un mal funcionamiento potencial / riesgo que requieren ajustes o reparaciones, y señalarlas a la atención de la supervisión de medidas correctivas.

Supervisión y gestión también tienen un papel importante que desempeñar en cualquier programa de seguridad, garantizando que un programa de mantenimiento se cumpla, y que los equipos a que los operadores es adecuado para el trabajo a realizar, sin violación de uno o más de las normas que regulan de operación segura prácticas y buen sentido común.

La seguridad de funcionamiento se muestran en las prácticas adoptadas en parte de las siguientes publicaciones:

- American National Standard Institute (ANSI)
- Safety Standards for Cranes, Derricks, Hoists
- ANSI B30.2 - Overhead and Gantry Cranes
- ANSI B30.16 - Overhead Hoists

Qué hacer y qué no hacer (la operación segura de montacargas)

Los siguientes son hacer y no hacer para la operación segura de montacargas de arriba. A los pocos minutos empleados en leer estas normas pueden hacer que el operario tome conciencia de las prácticas peligrosas que deben evitarse y las precauciones a tomar para su propia seguridad y la seguridad de los demás. Las revisiones frecuentes y las inspecciones periódicas de los equipos, así como un seguimiento consciente de las reglas de seguridad puede salvar vidas, así como el tiempo y dinero.

NO HACER – ICE

1. Nunca levantar o transportar una carga hasta que todo el personal son claras y no transportar la carga sobre el personal.
2. No permita que personal no calificado para operar el polipasto.
3. Nunca levante una carga más allá de la capacidad nominal que aparece en la bandera. La sobrecarga puede ser causada por espasmos, así como por la sobrecarga estática.
4. Nunca transportar personal en el gancho o la carga.
5. No operar el polipasto si no está físicamente en forma.
6. No operar el polipasto a límites extremos del recorrido del cable sin consultar primero a la acción adecuada de carrera.
7. Evite los contactos entre dos o entre montacargas de elevación y parada final.
8. No manipule ni modifica ninguna de las partes del polipasto a menos que estén autorizados específicamente para hacerlo.

9. Nunca use el cable de carga como una honda.
10. No desviar la atención de la carga durante la operación de elevación.
11. Nunca deje desatendida una carga suspendida.
12. No utilice final de carrera (es) para la parada normal de funcionamiento (s). Estos son dispositivos de seguridad y no deben ser examinados de forma regular para un funcionamiento correcto.
13. Nunca opere una grúa que tiene un defecto inherente o sospecha de mecánica o eléctrica.
14. No utilice el cable de carga como motivo de la soldadura. Nunca toque un electrodo de soldadura en vivo en el cable de carga.
15. No correr controles innecesariamente. Los motores de elevación son generalmente de alto par, los tipos de alto deslizamiento. Cada inicio provoca una avalancha de corriente superior a la corriente de funcionamiento y provocar un sobrecalentamiento y el fracaso actual, o el desgaste, si se mantienen en exceso.
16. No operar el polipasto si la carga no está centrada en grúa.
17. No operar el polipasto si el cable está retorcido, doblado o dañado.
18. No retirar ni tapar la etiqueta.
19. No permanentemente activar el sensor del operador actual.

QUÉ HACER - ICE

1. Lea y siga las instrucciones del fabricante, la instalación y manuales de mantenimiento. Cuando la reparación o el mantenimiento de una grúa, utilice sólo piezas recomendadas por el fabricante y los materiales.
2. Lea y siga todas las instrucciones y de advertencia o atadas a una grúa.
3. Retire el elevador de servicio y bien inspeccionar y reparar, según sea necesario, si el rendimiento inusual o defectos visuales (como el ruido peculiar, las operaciones de cecina, de viaje en la dirección incorrecta, o partes dañadas, obviamente) se notan.
4. Registros Establecer un horario regular de inspección y mantenimiento para todos los elevadores con especial atención a los ganchos, cables de carga, los frenos y finales de carrera.
5. Comprobar el funcionamiento de los frenos de la deriva excesiva.
6. Nunca levante cargas sobre las personas, etc.
7. Compruebe si hay daños ganchos y el cable de carga.
8. Mantenga el cable de carga limpio y bien mantenido.
9. Compruebe que el cable de carga para colocación incorrecta, torcer, dobleces, desgaste u otros defectos antes de operar el elevador.
10. Asegúrese de que una carga despeja las existencias de vecinos, maquinaria, u otros obstáculos al subir, bajar, o viajar a la carga.
11. Centro de elevación sobre la carga antes de operar.
12. Evitar el balanceo de carga o el gancho de carga en el transporte de la grúa.
13. Asegúrese de que el accesorio de carga está correctamente sentado en la silla del gancho. Balance de carga adecuadamente antes de manipular. Evite el gancho de carga punta.
14. Tirando una línea recta, de modo que ni el cuerpo ni el cable de elevación de carga tiene un ángulo de alrededor de un objeto.
15. Tensar lentamente.
16. Conozca las señales de mano para izar, viajes cruz, y recorrido de la grúa si se trabaja con montacargas operados en cabina o grúas. Los operadores deben aceptar señales únicamente de las personas encargadas de dar.

ADVERTENCIAS

INSTRUCCIONES IMPORTANTES DE SEGURIDAD

ADVERTENCIAS

1. Todos los operadores deben leer el Easy Arm® instalación y manual de instrucciones antes de operar la unidad.
2. Compruebe la cuerda de alambre de colocación incorrecta, torcer, dobleces, desgaste o defectos antes de operar.
3. Compruebe el cable de la bobina para el asiento incorrecto, torcer, dobleces, desgaste o defectos antes de operar. Cualquiera de las condiciones descritas seriamente reducir la vida útil del cable de la bobina y provocar un fallo prematuro.
4. Presione el botón G-Force® botón del logotipo para el modo de flotador (opcional) con sólo el peso de la carga que cuelga de la unidad. Adicional fuerzas externas aplicadas a la carga durante el inicio del modo de flotador dará lugar a la carga a la deriva.
5. Evitar el impacto en el Easy Arm® repetidamente en las paradas de la rotación.
6. El Easy Arm® no cumple "baldeo" requisitos de medio ambiente. El Easy Arm® no cumple "a prueba de explosión" requisitos.
7. Asegúrese de que el deslice el mango es un buen apoyo en el montaje remoto tramitarán las solicitudes por el montaje de la diapositiva manejar tanto a los puntos de montaje superior e inferior (diagrama D, página 24).
8. No instale ningún objeto en el Easy Arm® deslice el mango de agarre (es decir, los interruptores). Los objetos adicionales pueden interferir con el recorrido de la corredera empuñadura y afectan a la velocidad general y la funcionalidad de la unidad.
9. No instale ningún componente de carga a la caja azul del Easy Arm® deslice el mango, mango de techo, o el montaje del actuador.

HERRAMIENTA DE DIRECTRICES DE INTEGRACIÓN

1. Todas las herramientas se deben conservar a la asamblea™ G360 utilizando la rosca M16 y pasador de seguridad previstas.
2. No instale nada en el Easy Arm® manejar la vivienda. Use los soportes, válvulas, interruptores y siempre que sea posible.
3. En la línea de herramientas debe estar siempre centrado directamente en el controlador manual.
4. Herramientas de diseño que no mantiene el nivel de herramientas, y equilibrada, tanto en la carga y descarga condición puede inducir a una fuerza de flexión del mango y / o montaje del colector que puede reducir la vida y / o la realización de la manija y / o montaje del colector.
5. No instale nada a la parte deslizante del Easy Arm® de control la mano.
6. No alterar o añadir conductores en el Easy Arm® cable de la bobina.
7. Utilice sólo Gorbels de diapositivas en la manguera de aire (se desliza sobre el cable de la bobina) a la fuente de alimentación de aire al final de herramientas de efectos. Gorbels no puede garantizar el rendimiento ni la funcionalidad de otros métodos de suministro de energía del aire para poner fin a herramientas de efectos.
8. Todos los cables utilizados en un remoto montado manejar la configuración debe estar correctamente sujeta y / o tensión-alivio para evitar un fallo prematuro del Easy Arm® o herramientas del cliente.

INTRODUCCIÓN

Gracias por elegir un Gorbel® brazo de la grúa Easy® ** para resolver sus necesidades de manejo de materiales. El innovador diseño y construcción de alta resistencia del brazo Easy® proporcionará un producto de calidad superior que ofrecen años de valor a largo plazo. Un Gorbel® brazo Easy® le proporcionará muchos años de servicio confiable, siguiendo los procedimientos de instalación y mantenimiento descritos en este documento.

** Patente de EE.UU. n de: 5.865.426, 6.299.139, y 6.386.513, Otras patentes pendientes de certificación CE es aplicable únicamente a los sistemas conectados directamente a la fabrica sugirió tensión.

Dimensiones contenidas en este manual de instalación son sólo de referencia y pueden diferir para su uso particular.

ADVERTENCIA

Sólo el personal de montaje competentes familiarizados con las prácticas de fabricación estándar se deben emplear para instalar el brazo de Easy® debido a la necesidad de interpretar correctamente estas instrucciones. Gorbel no es responsable de la calidad de la mano de obra empleada en la instalación de este elevador de acuerdo con estas instrucciones. Gorbel Contacto, Inc., a 600 pescadores en Ejecutar, P.O. Caja 593, pescadores, Nueva York 14453, 1-585-924-6262, para obtener información adicional si es necesario.

ADVERTENCIA

El equipo descrito en este documento no está diseñado para, y no debe ser utilizado para, levantar, soportar o transportar personas. El incumplimiento de cualquiera de las limitaciones señaladas, se pueden producir lesiones corporales graves y / o daños materiales. Compruebe federales, estatales y locales para cualquier exigencia adicional.

ADVERTENCIA

Gorbel, Inc. autoriza el uso del cable sólo como suministrados por Gorbel para cualquier equipo del Easy Arm®. La utilización de otras Gorbel suministrado el cable se anulará la garantía de Gorbel del producto.

ADVERTENCIA

Antes de la instalación, consulte a un ingeniero estructural calificado para determinar si su estructura de apoyo es suficiente para apoyar la fuerza de anclaje perno, del momento de vuelco, o de la carga axial de su grúa.

ADVERTENCIA

La grúa no se puede utilizar como motivo. Un cable de tierra separado es necesario. Por ejemplo, los sistemas con una potencia de 3 fases requieren 3 conductores más un cable a tierra.

ADVERTENCIA

Referencia del Instituto Americano de Construcción en Acero (AISC), Manual de Construcción en Acero (9ª edición), Parte 5, Especificación para juntas estructurales con la norma ASTM A325 o A490 Bolts (artículo 8.d.2) para el procedimiento correcto a seguir cuando se utiliza el par de apriete métodos .

ADVERTENCIA

No modificar el campo de la grúa de ninguna manera. Cualquier modificación, sin el consentimiento por escrito de Gorbel, Inc., se anulará la garantía.

ADVERTENCIA

Los botones del interruptor de desplazamiento son para el mantenimiento del sistema y las pruebas de carga solamente, y no debe ser manipulado durante la operación normal del Easy Arm®. El funcionamiento de los botones de conmutación de desplazamiento durante la operación normal aumenta el riesgo de lesiones al operador.

ADVERTENCIA

El número de serie único para esta unidad se pueden encontrar en la portada de este manual o en una etiqueta pegada a la parte posterior de la asamblea principal. Siempre tenga presente el número de serie en toda la correspondencia relacionada con su Easy Arm® de la grúa, o cuando los pedidos de piezas de reparación.

INSTALACIÓN

PASO 1 - Pre-Asamblea

- 1.1 Lea el manual completo de instalación antes de instalar la grúa.
- 1.2 lista de embalaje Compruebe que ninguna pieza se han perdido antes de iniciar el montaje de la grúa.
- 1.3 Herramientas y materiales normalmente necesarios para montar la grúa:
 - Llave de torsión con tomas métricas
 - Métricas llaves Allen
 - Lechada (no Retráctiles precisión Grout)
 - Equipo de elevación para levantar pesado mástil y brazo
 - Herramientas de mano
 - Las escaleras / ascensores hombre
 - Nivel
- 1.4 Para montados en el piso del Easy Arm®, identificar el tamaño de la grúa, la carga del perno de anclaje, y la anchura y la profundidad de pie de página.

CAPACIDAD	HUH	SPAN	NÚMERO DE MODELO (Q o IQ)	Profundidad mínima PIE DE PÁGINA	Anchura mínima PIE DE PÁGINA	ANCLA DE CARGA BOLT (kips)
165#	6'	6'	EA-F-165-6-6	6"	48"	0.94
		8'	EA-F-165-6-8	6"	48"	1.32
		10'	EA-F-165-6-10	6"	60"	1.72
		12'	EA-F-165-6-12	6"	60"	0.99
		14'	EA-F-165-6-14	6"	60"	1.23
	8'	6'	EA-F-165-8-6	6"	48"	0.94
		8'	EA-F-165-8-8	6"	48"	1.32
		10'	EA-F-165-8-10	6"	60"	0.79
		12'	EA-F-165-8-12	6"	60"	0.99
		14'	EA-F-165-8-14	6"	60"	1.23
	10'	6'	EA-F-165-10-6	6"	48"	0.94
		8'	EA-F-165-10-8	6"	48"	0.59
		10'	EA-F-165-10-10	6"	60"	0.79
		12'	EA-F-165-10-12	6"	60"	0.99
		14'	EA-F-165-10-14	6"	60"	1.23
	11'	6'	EA-F-165-11-6	6"	48"	0.94
		8'	EA-F-165-11-8	6"	48"	0.59
		10'	EA-F-165-11-10	6"	60"	0.79
		12'	EA-F-165-11-12	6"	60"	0.99
		14'	EA-F-165-11-14	6"	60"	1.23
330#	6'	6'	EA-F-330-6-6	6"	60"	0.71
		8'	EA-F-330-6-8	6"	60"	1.02
		10'	EA-F-330-6-10	6"	72"	1.37
		12'	EA-F-330-6-12	6"	72"	1.71
		14'	EA-F-330-6-14	6"	72"	2.07
	8'	6'	EA-F-330-8-6	6"	60"	0.71
		8'	EA-F-330-8-8	6"	60"	1.02
		10'	EA-F-330-8-10	6"	72"	1.37
		12'	EA-F-330-8-12	6"	72"	1.71
		14'	EA-F-330-8-14	6"	72"	2.07
	10'	6'	EA-F-330-10-6	6"	60"	0.71
		8'	EA-F-330-10-8	6"	60"	1.02
		10'	EA-F-330-10-10	6"	72"	1.37
		12'	EA-F-330-10-12	6"	72"	1.71
		14'	EA-F-330-10-14	6"	72"	2.07
	11'	6'	EA-F-330-11-6	6"	60"	0.71
		8'	EA-F-330-11-8	6"	60"	1.02
		10'	EA-F-330-11-10	6"	72"	1.37
		12'	EA-F-330-11-12	6"	72"	1.71
		14'	EA-F-330-11-14	6"	72"	2.07

Gráfico 1A. Montados en el piso fácil brazo® pie de profundidad, anchura y cargas anclaje perno.

PASO 1 - PRE-ASAMBLEA (CONTINUACIÓN)

1.5 El marco de la Unidad de Hung está diseñado para ser montado en una plataforma con ocho (8) M16 x 2,0 mm de tono, los tornillos de cabeza hexagonal y las arandelas. La superficie de montaje superior es parte de un rodamiento de gran tamaño que permite que el principal movimiento giratorio de la unidad. El cojinete se proporciona con 16 agujeros en un círculo de 10,63 pulgadas de diámetro del perno. La plataforma de montaje también debe tener un agujero central para el cable de alimentación a pasar.

El largo del tornillo requerido dependerá del diseño de la plataforma de montaje. La longitud debe permitir el espesor de la arandela de seguridad, el espesor de la placa de montaje, y un mínimo de una pulgada de la inserción en la rosca.

Por favor, consulte la tabla 1B para las cargas perno mínimo. Una clase 10.9 sujetador (o mejor) es recomendable.

La plataforma de montaje debe estar nivelada y debe tener una superficie de contacto plana. A nivel de plataforma proporciona un eje vertical de la rotación de los cojinetes y evita la deriva de los brazos. Si la plataforma es movable debe haber alguna disposición en el diseño para evitar la inclinación de la superficie de montaje debido a las cargas momento de gran tamaño (por ejemplo, limitan el movimiento vertical de las ruedas de carro). La planitud de la superficie de contacto es necesario para asegurar el buen funcionamiento del rodamiento.

CAPACIDAD	SPAN	NÚMERO DE MODELO (Q o IQ)	MONTAJE DE CARGA PERNO
165#	6'	EA-U-165-6	930#
	8'	EA-U-165-8	1250#
	10'	EA-U-165-10	1580#

Gráfico 1B. *Bajo colgado del brazo Fácil cargas ® perno de montaje.*

PASO 1 - PRE-ASAMBLEA (CONTINUACIÓN)

1.6 Antes de instalar el Easy Arm®, es una buena idea para familiarizarse con los componentes principales.

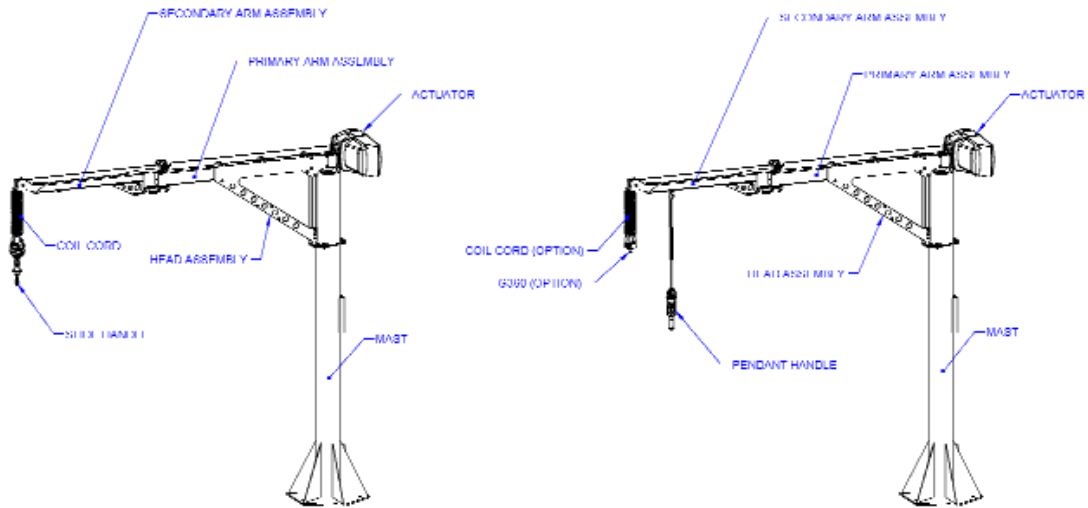


Diagrama 1A. Piso Principal Easy Arm® montaje componentes.

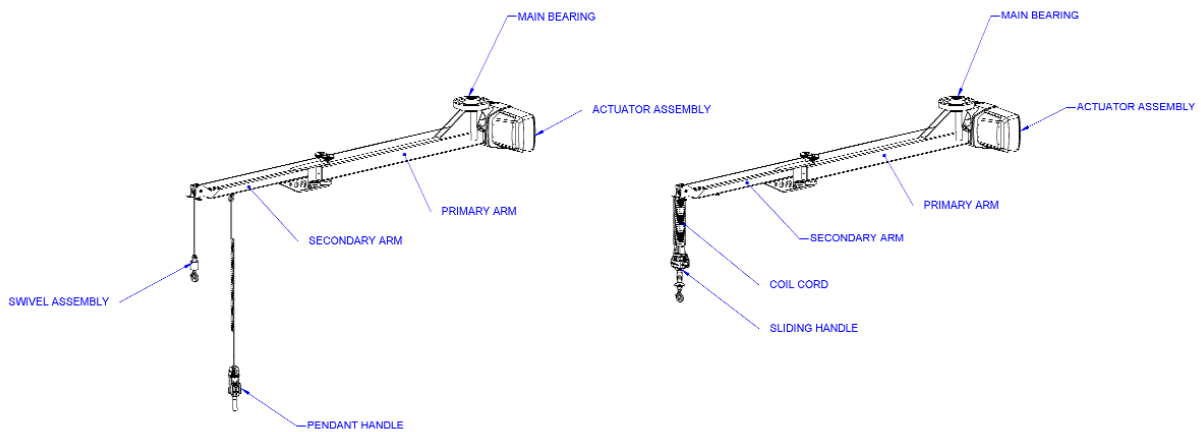


Diagrama 1B. Principal Bajo colgado del Easy Arm® componentes.

PASO 2 - DESEMBALAJE DEL EASY ARM®

- 2.1 Retire con cuidado las cintas metálicas de la caja de envío y retire la tapa (figura 2A).
- 2.2 Retire el manguito de los envases (figura 2B).
- 2.3 Retire los soportes de envases (diagrama 2C).
Precaución: montaje del brazo debe estar apoyado una vez se quitan los soportes del embalaje.
- 2.4 El uso de un dispositivo de elevación adecuado, levante el Easy Arm® cabo de la caja de embalaje utilizando los cáncamos incluido (diagramas 2D y 2E).
No haga esto hasta que esté listo para instalar el sistema.

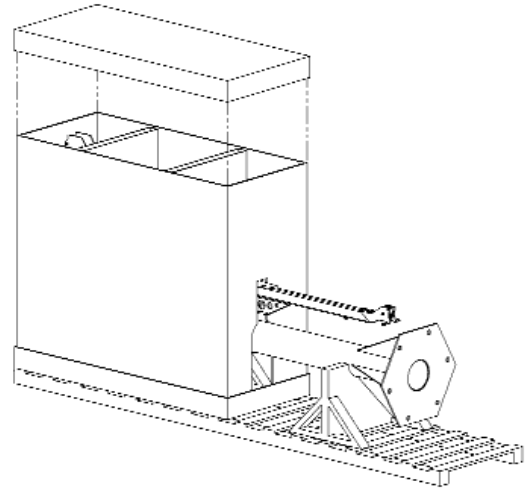


Diagrama 2A. Empaque la desinstalación de.

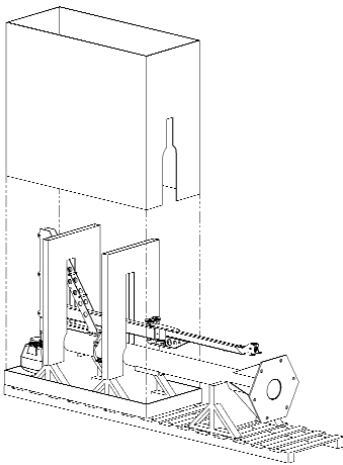


Diagrama 2B. Embalaje quitar las fundas.

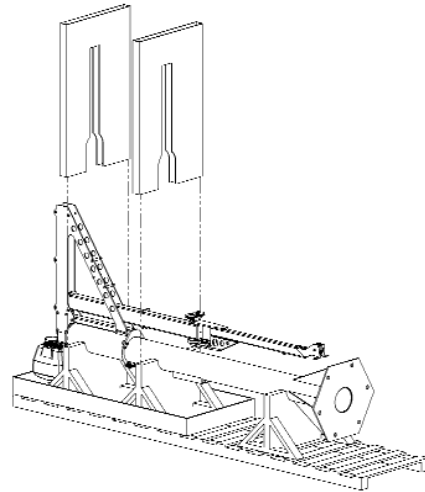


Diagrama 2C. La eliminación de envases de apoyo.

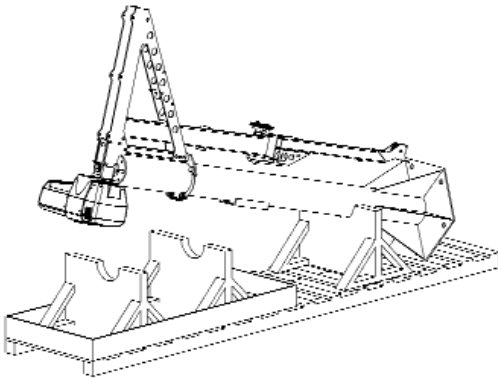


Diagrama de 2D. Easy Arm® eliminación de montaje de los envases.

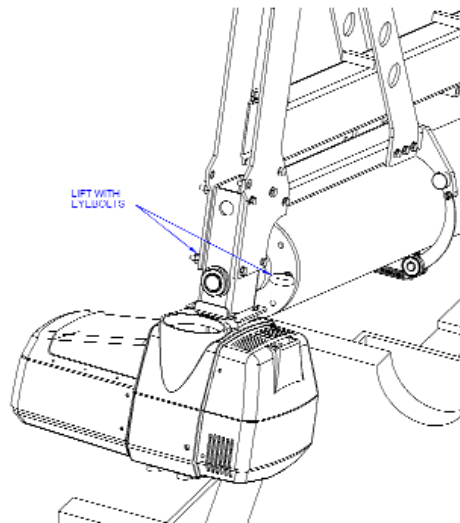


Diagrama 2E. Easy Arm® eliminación de montaje de los envases.

PASO 3 - PLANTA sistemas montados (MAST) INSTALACIÓN

ADVERTENCIA

No continúe si su estructura de soporte no cumple con los requisitos de carga determinada en el punto 1.4.

Nota: Easy Arm® de la grúa requisitos fundación se basan en la presión del suelo de 2500 lbs / pie cuadrado. La presión recomendada para la fundación de hormigón brazo de la grúa es de 3000 lbs / pulgada cuadrada de la fuerza de compresión, sin grietas o juntas en un ancho pie cuadrado dimensionado en 1A gráfico de la página 4.

Nota: Químico (epoxi) pernos de anclaje se recomienda debido a las cargas de vibración causada por el impacto de la bandera parada y arranque bajo carga.

Nota: Un piso mínimo de hormigón armado de 6 "de espesor se requiere.

3.1 Instalación de los pernos de anclaje

ADVERTENCIA

Las unidades con sensibilidad y altura de elevación de 18 "usar una placa de base cuadrada.

3.1.1 165 lb. (75 kg) unidades:

A) Pernos de anclaje (por otros) para las placas base cuadrada debe:

- ser de 3/4" de diámetro.
- ser integrados con un mínimo de 4-1/2" en el piso (diagrama 3A).
- tener un mínimo de dos hilos por encima de la

tuerca después de la instalación.

B) Pernos de anclaje (por otros) para las placas hexagonales base debe:

- ser de 3/4" o 1" de diámetro.
- ser integrados con un mínimo de 4-1/2 "en el piso (diagrama 3A).
- tener un mínimo de dos hilos por encima de la tuerca después de la instalación.

C) Haga agujeros en el piso de concreto utilizando los agujeros pre-perforados en la placa base del diagrama 3B o 3C, dependiendo de la configuración de su placa de base, como guía (usar el tamaño de broca recomendado por el fabricante del tornillo de anclaje).

D) Instale los pernos de anclaje (grado 5 o superior) y el hardware (por otros) de acuerdo a las instrucciones de instalación del fabricante y los requisitos.

E) Continúe con el Paso 3.2, página 9, para la instalación del mástil y de plomería.

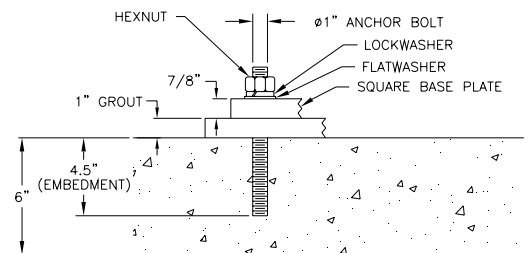


Diagrama 3A. Plato típico de base cuadrada perno de anclaje empotramiento.

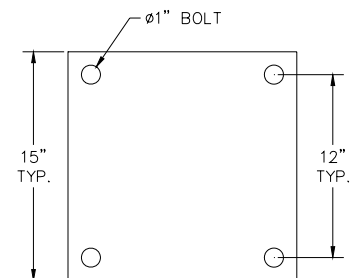


Diagrama 3B. Plaza de la placa base de diseño.

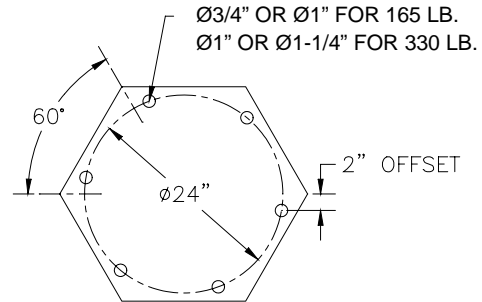
PASO 3 - PLANTA sistema montado (MAST) INSTALACIÓN (CONTINUACIÓN)

3.1 INSTALACIÓN pernos de anclaje (CONTINUACIÓN)

3.1.2 330 lb. (150 kg) unidades:

A) Pernos de anclaje (por otros) para las placas hexagonales base debe:

- ser de 1 "o 1-1/4" de diámetro.
- ser integrados con un mínimo de 4-1/2 "en el piso.



- tener un mínimo de dos hilos por encima de la tuerca después de la instalación.

B) Haga agujeros en el piso de concreto utilizando los agujeros pre-perforados en la placa base de 3C diagrama como una guía (usar el tamaño de broca recomendado por el fabricante del perno de anclaje).

C) Instale los pernos de anclaje (grado 5 o superior) y el hardware (por otros) de acuerdo a las instrucciones de instalación del fabricante y los requisitos.

D) Continúe con el Paso 3.2, página 9, para la instalación del mástil y de plomería.

PASO 3 - PLANTA sistema montado (MAST) INSTALACIÓN (CONTINUACIÓN)

ADVERTENCIA

Pines del mástil debe estar a plomo para evitar que el brazo de montaje de la deriva.

3.2 INSTALACIÓN DE FONTANERÍA Y MÁSTIL

- A) Cubra toda la superficie de base de la placa con una pulgada de no reducir la lechada de precisión. Ajuste del mástil en su lugar.
- B) Mantener un nivel contra el mástil (diagrama 3D).
- C) Escoja un punto de partida y el mástil vertical, ajustando el mástil en la base de la placa. Verifica en el plomo del mástil cada 60 °.
- D) Una vez que el eje de giro principal es vertical y la lechada ha curado, apriete los pernos hasta que la base de la placa esté completamente asentado en la lechada.

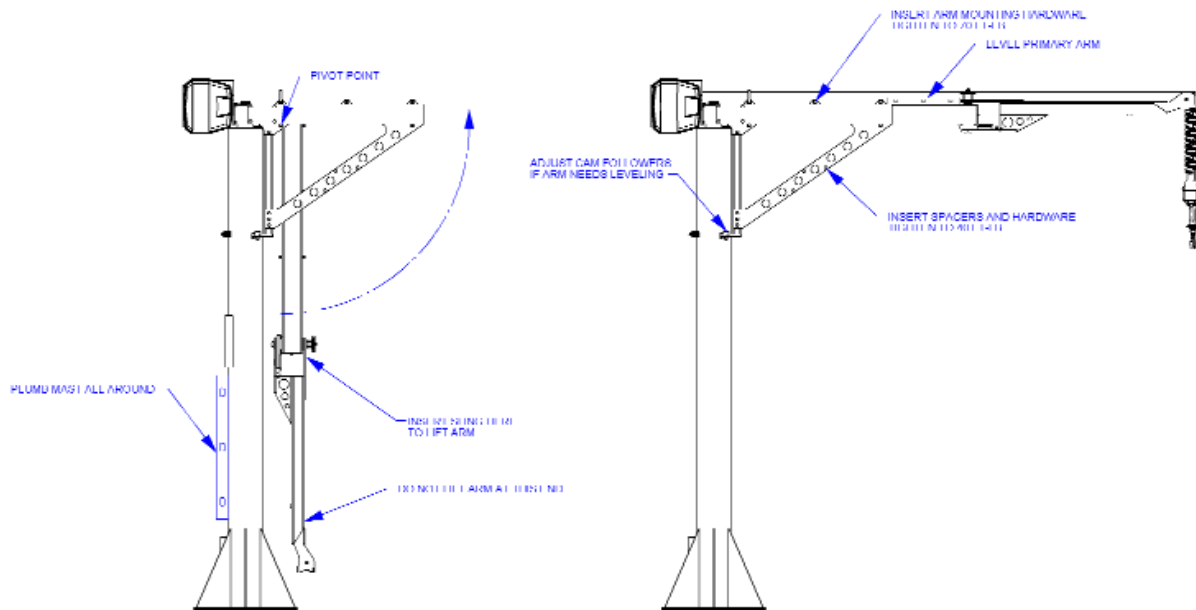


Diagrama 3D. La instalación de mástil.

PASO 4 - PLANTA montaje a ARM

SUGERENCIA: La cuerda de alambre se suelta para dar cabida a los gastos de envío de la unidad con el conjunto del brazo rotado. NO doble ni retuerza el cable durante el montaje. Tenga cuidado de no atrapar ningún cable o conectores entre el conjunto del brazo y la cabeza de lado las placas durante la instalación.

4.1 Afloje y retire el hardware de montaje del brazo del conjunto del cabezal. El uso de un dispositivo de elevación adecuado, girar el conjunto del brazo de arriba en la posición horizontal (figura 4A). Una vez que el brazo está en su lugar, volver a montar el hardware de montaje del brazo. NO apriete por el hardware de montaje en este momento.

4.2 Coloque un nivel en el brazo principal (figura 4B). Ajuste el montaje de brazo hacia arriba o hacia abajo según sea necesario, la utilización de los seguidores de leva excéntrica. Para levantar el brazo, gire los seguidores de leva para aumentar la brecha entre la placa del seguidor de leva y el mástil. Para bajar el conjunto de la palanca, gire los seguidores de leva para disminuir la brecha entre la placa del seguidor de leva y el mástil.

4.3 Cuando el montaje del brazo ha sido nivelada, apriete los accesorios de montaje del brazo de montaje.

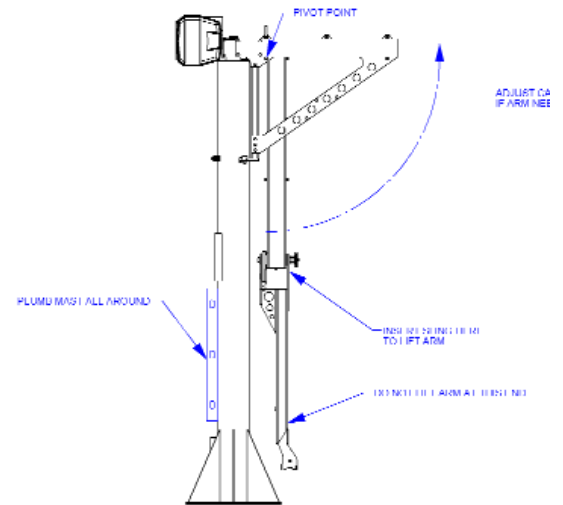


Diagram 4A. Final arm assembly installation.

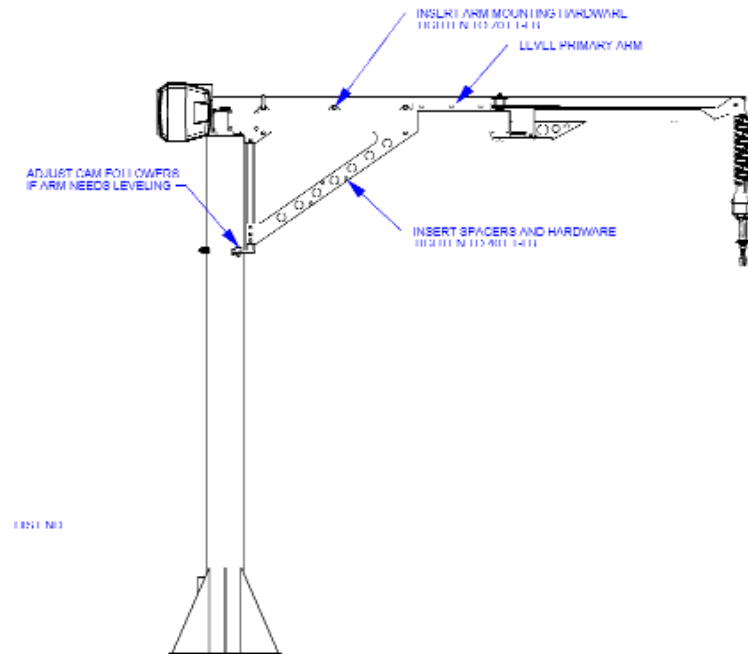


Diagrama de 4B. Brazo de ajuste de montaje de nivelación.

PASO 5 - EN LA INSTALACIÓN DEL SISTEMA HUNG

SUGERENCIA: La cuerda de alambre se suelta para dar cabida a los gastos de envío de la unidad. NO doble ni retuerza el cable durante el montaje. Tenga cuidado de no atrapar ningún cable o conectores.

¡ALTO!

No continúe si su estructura de soporte no cumple con los requisitos de carga determinada en el punto 1.5.

- 5.1 Los brazos de primaria y secundaria se envuelven con una funda de cartón durante el transporte. Deje la manga en su lugar para evitar el movimiento relativo de los brazos hasta que la unidad se monta en la plataforma.
- 5.2 La grúa tiene un alto centro de gravedad en relación con la superficie inferior de los brazos. Cuando levante la unidad del embalaje tomar precauciones para evitar que el conjunto se mueva de su lado.
- 5.3 Levante la unidad hasta la plataforma de montaje y enrosque el cable de alimentación (y la manguera de aire opcional) a través del orificio central de la plataforma (figura 5A). Inserte los clavos a través de la plataforma y en los agujeros roscados del rodamiento principal. Mantenga la unidad con el apoyo de grúa o un tenedor hasta que todos los tornillos se han apretado correctamente.
- 5.4 Una vez que la unidad es segura, desviar los cables eléctricos y mangueras de aire (si se incluye) en la parte inferior del brazo principal con las abrazaderas suministradas. El cable del interruptor de freno y cable de extensión de la bobina debe pasar a través del brazo secundario. La manguera de aire opcionales sigue la parte inferior del brazo secundario.

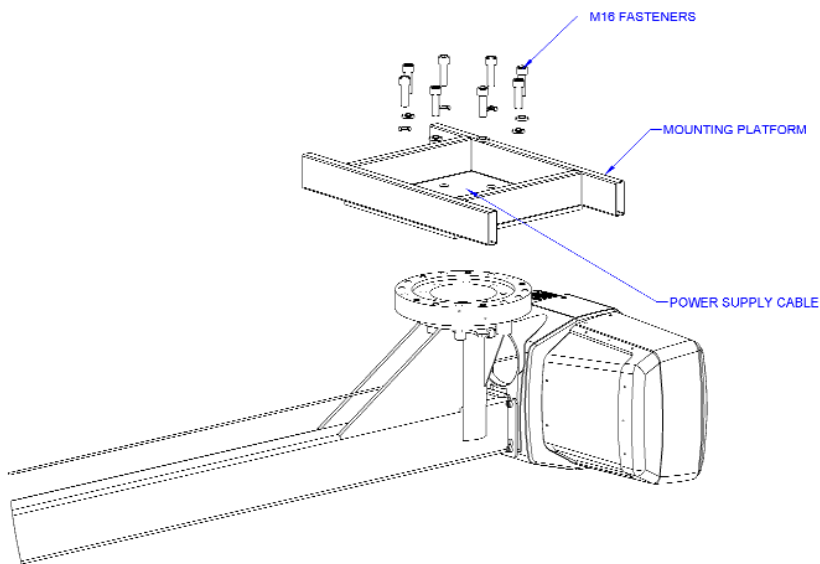


Diagrama 5A. Instalación Bajo el colgado Easy Arm®.

PASO 6 - CONEXIÓN ELÉCTRICA

SUGERENCIA: No conecte la alimentación principal hasta que todo el montaje esté completo.

NORMA:

- 6.1 Antes de cableado final, inspeccione todo el sistema para asegurar que todas las conexiones estén sentados correctamente, y sin dobleces ni pliegues. Compruebe las conexiones siguientes:
- a) Cable de la bobina para manejar o G360 colector™
 - b) Bobina de cable de la bobina a la extensión de cable (que se encuentra interno del tubo del brazo secundario)
 - c) Bobina de cable de extensión para montaje de actuador
 - d) De parafina y la conexión del micro en el cambio holgura
 - e) Holgura con interruptor en el actuador
 - f) Poder para montaje de actuador
- 6.2 Conecte una fuente de alimentación de 220 VAC monofásica a través de un interruptor de desconexión (por otros) a la caja de conexiones en el mástil.

ADVERTENCIA

Fuente de alimentación a la unidad de brazo Fácil® es medir 220 VAC (1 Fase) + / - 10%. Tensión mínima es igual a 198 VAC. Tensión máxima no debe superar los 242 VAC. Tensiones superiores a 242 VCA podría ocasionar la falla prematura de los controles.

TRANSFORMADOR (OPCIONAL):

110 VAC (Step Up - Norma)

- 6.3 Sistema se suministra con un transformador montado directamente en el mástil y un 10' cable largo potencia de entrada pre-cableado para el lado secundario del transformador. Conecte una fuente de alimentación de 110 VAC monofásica a través de un interruptor de desconexión (por otros) para el cable de alimentación.

460 VAC (Paso de Down - Opcional)

- 6.4 El cliente debe alambre de la energía primaria directamente al transformador.

PASO 7 - el encendido inicial

SUGERENCIA: No oprima el interruptor del operador presente en el deslizamiento manejar durante el inicio.

- 7.1 Encienda el interruptor de desconexión (por otros) para encender el dispositivo en el Easy Arm®. Cuando el poder se ha detectado "POWER ON " aparezca en la pantalla LCD.
- 7.2 Desenganche la parada de emergencia (parada de emergencia) situado en la parte frontal del mango.
- 7.3 Durante el encendido del sistema de la pantalla LCD en la empuñadura mostrará "UNIDAD DE ENCENDIDO".
- 7.4 Una vez que el sistema es en línea y listo ", ELEVADOR READY" aparecerá en la pantalla LCD.

PASO 7 - el encendido inicial (CONTINUACIÓN)

- 7.5
- **Operación Estándar - Deslice el mango de configuración:** Sujete el asa de agarre para ejecutar la unidad hacia arriba y hacia abajo. Haga esto varias veces para tener una idea de la unidad. Las pantallas LCD RUN MODE MANGO.
 - **Operación Estándar - Pendiente de configuración de la manija:** Presione hacia arriba y hacia abajo las palancas para ejecutar la unidad hacia arriba y hacia abajo. Haga esto varias veces para tener una idea de la unidad. Las pantallas LCD RUN MODE PENDIENTE.
- Nota:** La retroiluminación de la LCD se apaga después de 10 minutos de inactividad. Vea la sección de Levante funcionalidad en la página 22 para obtener detalles completos sobre manejar la operación.

CONSEJO: El operador debe mantener siempre su mano debajo del sensor del operador actual en la diapositiva manejar mientras utiliza el equipo en modo estándar. Si la mano es con frecuencia se alejó de la presencia de un operador de sensores que se traducirá en el movimiento desigual de la unidad.

- 7.6 Después de la operación de elevación adecuada ha sido verificada, prueba de la rotación de los brazos sobre sus puntos de pivote. Comience con el pivote del brazo principal. Uso de la manija, gire el conjunto del brazo y tenga en cuenta el sentir de la rotación del brazo principal. Si el brazo está demasiado suelto, apriete el freno de fricción en la parte superior del mástil. Esto se hace apretando la tuerca de fijación del rodamiento. Si el brazo es demasiado difícil de girar, suelte el freno de fricción, aflojando la tuerca del cojinete. Repita este procedimiento hasta que esté satisfecho con la rotación del brazo principal.

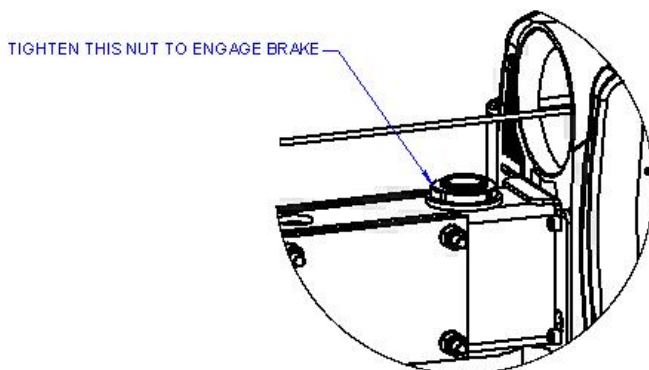


Diagrama 7A. Fricción principal brazo del freno de ajuste.

PASO 7 - el encendido inicial (CONTINUACIÓN)

- 7.7 Uso de la manija, gire el conjunto del brazo y tenga en cuenta el sentir de la rotación del brazo secundario. Si el brazo está demasiado suelto, apriete el freno de fricción se encuentra en el bloque de pivote en el extremo del nudillo del conjunto de la palanca. Esto se hace aflojando la tuerca y apretando el tornillo de fijación con una rotación de las agujas del reloj. Si el brazo es demasiado difícil de girar, suelte el freno de fricción. Afloje la tuerca y el tornillo de fijación de vuelta apagado rotando en sentido contrario a las agujas del reloj. Repita este procedimiento hasta que esté satisfecho con la rotación del brazo secundario.

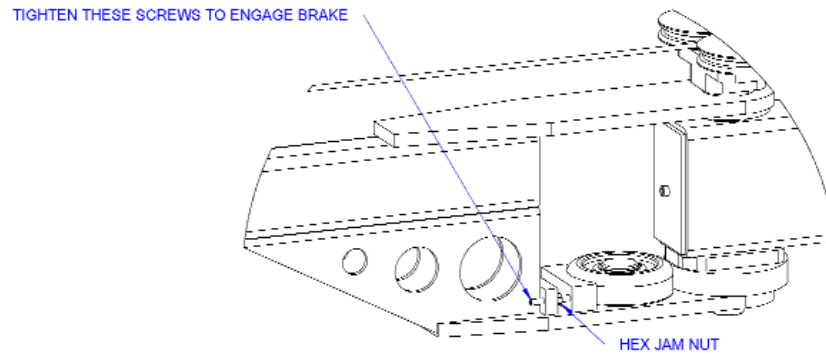


Diagrama 7B. Fricción Secundaria brazo del freno de ajuste.

- 7.8 Con los dos brazos de primaria y secundaria ajustado, gire la grúa a través de su gama completa de los viajes y tomar nota de cualquier interferencia. Determinar el rango deseado del Easy Arm® y ajuste el perno de parada de la rotación para limitar la rotación continua.

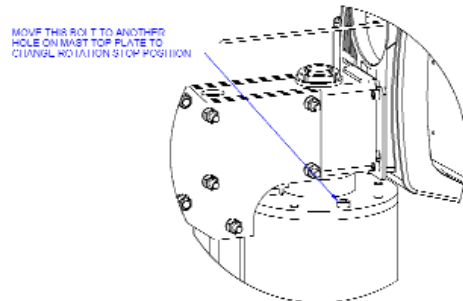


Diagrama de 7C. Montado en el piso montaje del brazo de la rotación de la instalación de parada.

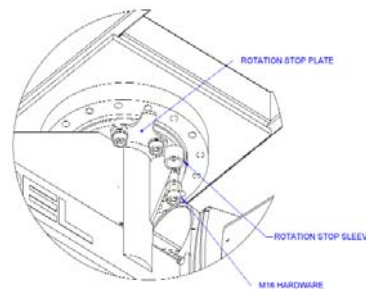


Diagrama 7D. Bajo el brazo colgado en Detener la instalación de montaje de rotación.

ADVERTENCIA

Si no se establece correctamente el perno de parada de la rotación para limitar la rotación del brazo principal a 375 ° dará lugar a torsión excesiva del cable de alimentación principal en el conjunto del actuador y se traducirá en reducción de la vida del cable.

- 7.9 Por último, comprobar el funcionamiento de cualquier herramienta especial que puede haber sido integrada a la unidad del Easy Arm™.

ADVERTENCIA

Gorbel, Inc. no proporciona herramientas integradas para el Easy Arm®. Todas las preguntas relacionadas con los útiles deben ser dirigidas a la fabricante de herramientas o distribuidor.

PASO 8 - CONEXIÓN DE AIRE (OPCIONAL)

- 8.1 Compruebe la conexión entre la manguera de aire y la manguera de aire Nycoil en el cable de la bobina.
- 8.2 Compruebe que la manguera de aire se fija correctamente en el conjunto del brazo y que no haya torceduras en la manguera.
- 8.3 Para las unidades montados en el piso, conectar la fuente de aire a la entrada de línea aérea situada en la base del montaje del mástil. La aerolínea de entrada estándar requiere de 1/2", conector hembra del TNP.

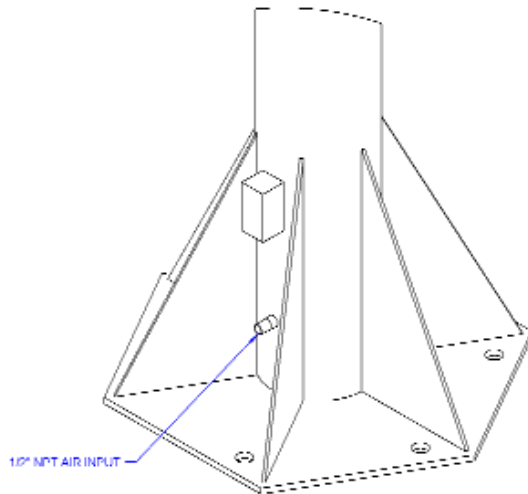


Diagrama 8A. Entrada de línea aérea.

- 8.4 Por virtud de las unidades de Hung, compruebe que hay un lazo apropiado en la manguera de aire en el pivote de la rótula del brazo de montaje. Si el circuito no existe, la manguera de aire evitará que el brazo gire libremente.

PASO 9 - montados en el piso INSTALACIÓN DE BASE PORTATIL (OPCIONAL)

9.1 Rellene portátil base con hormigón (por otros) que cumpla o exceda 3000psi de la fuerza de compresión.

9.2 Siga las instrucciones de instalación del mástil (a) a (h) a partir del paso 3.2 al montar el mástil a la placa base portátil.

9.3 Ajuste la base portátil como desee usando los cuatro (4) patas ajustables ubicados en cada esquina.

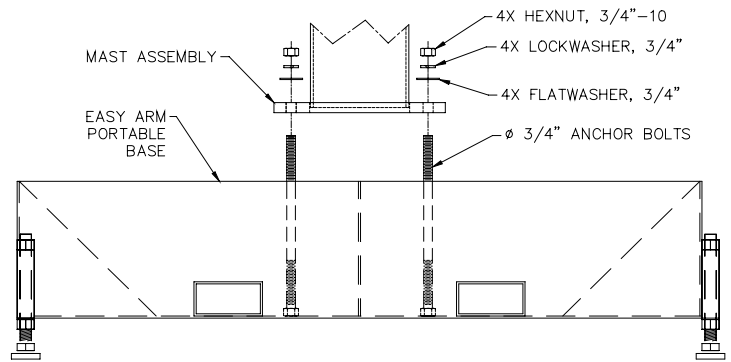


Diagrama 9A. Columna de montaje de la base portátil. **Nota:** Base de portátil se muestra en el diagrama es de 165 libras (75 kg), Easy Arm® con placa de base cuadrada. Hexagonal de la placa base de 165 libras (75 kg), Easy Arm® utiliza (6) 3/4" pernos de anclaje y 330 libras (150 kg) Easy Arm® utiliza (6) 1" pernos de anclaje.

PASO 10 - EN COLECTOR HUNG (OPCIONAL)

10.1 Después de la grúa se ha unido a la plataforma de montaje, retire los cuatro de la M16 tornillos y arandelas como se muestra en el gráfico 10A para hacer espacio para el soporte de montaje del colector. Asegúrese de que la grúa está firmemente sujeta por los otros cuatro tornillos.

10.2 No apriete las 05.16 tuercas que sujetan el colector al soporte. La unidad de recogida debe ser libre para hacer girar una pequeña cantidad en relación con el soporte del colector. Coloque el montaje sobre el eje del colector. Busque la reunión para que la entrada del conducto eléctrico del colector se encuentra en una posición adecuada. Deslice el colector sobre el eje del colector y empuje hacia abajo de manera que el soporte del colector se encuentra firmemente en la plataforma de montaje.

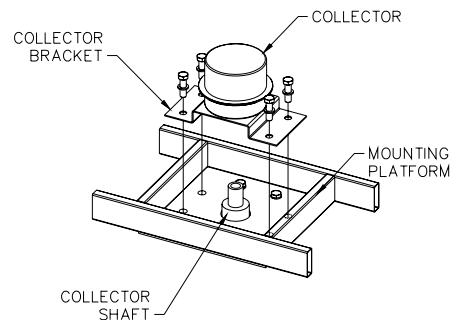


Diagrama de 10A. Montaje del colector.

CONSEJO: Si el cobrador no puede girar libremente, afloje las tuercas de fijación en la parte inferior de la asamblea hasta que algún movimiento es posible.

10.3 Vuelva a colocar y apriete los cuatro tornillos de montaje M16 y arandelas de seguridad.

10.4 En la mitad inferior del colector hay un puerto de acceso tornillo de fijación. Retire el puerto cubierta de plástico y apriete los dos tornillos de fijación dentro de la asamblea. Esto permitirá que el eje del colector para conducir la parte interior de la unidad del colector. Tendrá que girar la grúa para localizar cada uno de los dos tornillos de fijación. Vuelva a colocar el tornillo de la cubierta de acceso al puerto.

PASO 11 - modo de flotación (OPCIONAL) Y PASOS FINALES

SUGERENCIA: Gorbel® Inside Sales es disponible de 7am a 7pm de lunes, hora del este - jueves y 07 a.m.-5 p.m., hora del este viernes.

11.1 Si su Easy Arm® está equipado con capacidad de modo de flotador, el modo de flotador se puede activar con sólo pulsar el botón G-Force® logo en el lado izquierdo de la palanca (figura 11A). A continuación se muestra un simple ejercicio de la práctica, si usted no está familiarizado con la función de flotador. (Este ejercicio supone una diapositiva en línea mango se está utilizando).

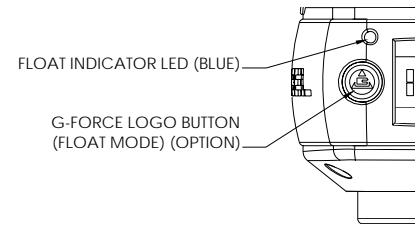


Diagrama de 11A. Botón de modo de flotador
- Deslice la manija.

- A) Agarre el mango de agarre y levante un objeto que pesa por lo menos 20 libras. (9 kg) a una altura cómoda delante de usted.
- B) Vamos a ir a la de la empuñadura.
- C) Presione el botón G-Force® botón del logotipo en el mango. Nota: No sujete a la carga. La aplicación de una fuerza hacia arriba o hacia abajo en el mango o la carga mientras se inicia el modo de flotador dará a la unidad de una lectura falsa y causar la deriva excesiva.
- D) Después se inicializa el modo de flotador, el "azul" la luz del LED se encenderá y el mango con la carga útil no debe estar en movimiento. La pantalla LCD mostrará RUN modo de flotación.
- E) Ahora sujetar la carga.
- F) Para mover la carga hacia abajo, presionar vertical de la carga hacia abajo, hacia el suelo. Para mover la carga para arriba, levante la carga, hacia el techo. Nota: La dirección y velocidad de desplazamiento está siendo controlada por la cantidad de fuerza que el operador ejerce directamente en la carga. Cuanto mayor es la fuerza ejercida sobre la carga, más rápido se mueve la unidad. Nota: los controles de detección de exceso de velocidad de rutina si el modo de flotador alcanza el 90% de la velocidad máxima a plena carga de elevación y se apaga el aparato hacia abajo. Con seguridad los límites de la velocidad máxima de desplazamiento en modo flotante.
- G) Los tiempos de funcionamiento de la unidad hacia arriba y hacia abajo varias (por lo menos 20 veces en cada dirección) para asegurar un funcionamiento correcto. Modo de flotador debe proporcionar una sensación de suavidad.

PRECAUCIÓN

Accionar el interruptor de operador actual, mientras que en modo flotante hará que la unidad para salir del flotador.

- H) Repita este ejercicio hasta que se sientan cómodos con el modo de flotador.

PASO 11 - PASOS modo de flotación (OPCIONAL) y final (CONTINUACIÓN)

ADVERTENCIA

NUNCA retire la carga del Easy Arm® al mismo tiempo en modo flotante. El sistema de control va a interpretar la eliminación de la carga como la intención del operador para levantar la carga. Por lo tanto, la unidad comenzará a desplazarse hacia arriba. La velocidad de la deriva de la unidad se correlaciona directamente con el peso que fue retirado de la unidad. Cuanto más pesado es el peso, más rápida será la unidad.

ADVERTENCIA

En el modo de flotador, la carga del peso en vivo NO PUEDE ser aumentado o disminuido, porque esto hará que el movimiento no deseado. Modo de flotador debe reiniciarse cada vez que el peso de la carga viva se cambia.

PRECAUCIÓN

Si las fuerzas externas aplicadas a la carga, mientras que el modo de flotador se está iniciando, el Easy Arm® se calcula un peso de referencia es mayor o menor que el peso real que se está levantado. Cuando la fuerza externa es removida, la carga se iniciará a la deriva en la dirección opuesta de la carga que se aplicó.

11.2 La velocidad, aceleración y otras características del Easy Arm® se puede ajustar mediante el menú de programas disponibles en la empuñadura. Vea la sección Modo de Programación en la página 26 para obtener detalles completos sobre la modificación de la programación y características.

11.3 Póngase en contacto con la fábrica Gorbel® (585-924-6262) si alguno de los siguientes casos. NO INTENTE reparar ud.

- El ruido excesivo
- Inesperada operación
- Cambio en el rendimiento
- Los daños o desgaste excesivo de los componentes de la unidad
- Preguntas sobre la unidad surgen

Por favor, no estar limitado por estos artículos solamente.

11.4 Mantenga la lista de embalaje, de instalación y manual de instrucciones, dibujos y cualquier inserción de otros presentaron juntos en un lugar seguro para referencia futura.

PASO 12 - AMPLIACIÓN I / O BLOQUE DE INSTRUCCIONES DE MONTAJE (OPCIONAL)

SUGERENCIA: expansión de E / S de bloques instrucciones de montaje sólo se aplican a iQ unidades con una E / S de bloques.

DIMENSIONES

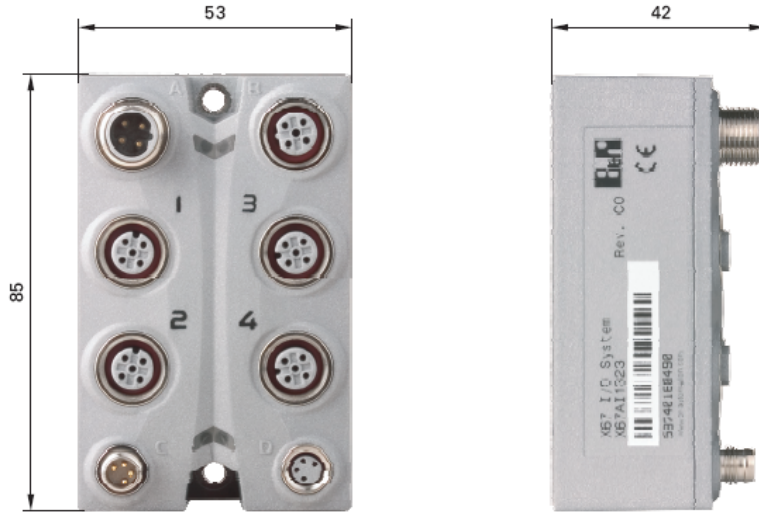


Diagrama de 12A. Expansión de E / S de bloques dimensiones (milímetros).

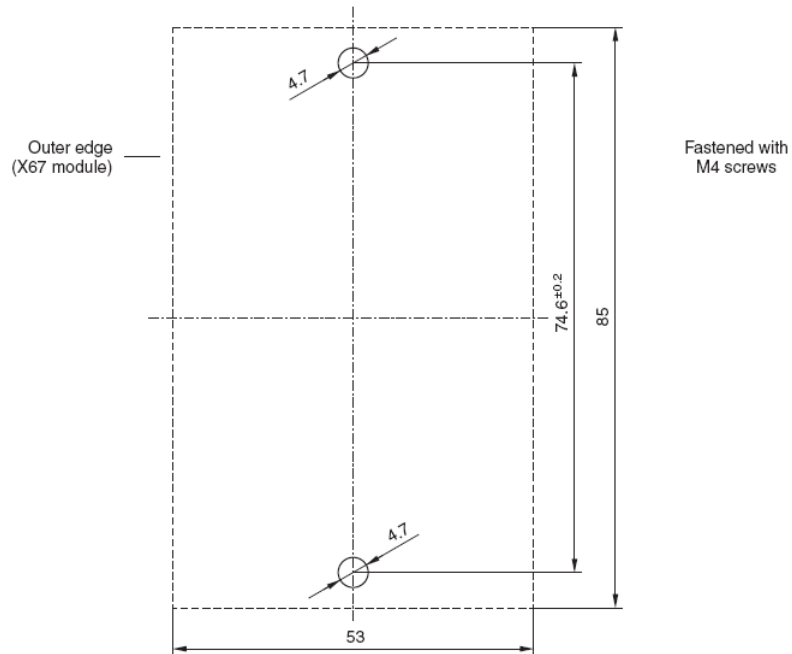


Diagrama 12B. Tornillo sujetador plantilla de perforación.

PASO 12 - AMPLIACIÓN I / O BLOQUE DE INSTRUCCIONES DE MONTAJE (OPCIONAL) (CONT)

INSTALACIÓN

12.1 La E / S de bloques se pueden instalar en lugares diferentes (por ejemplo, para un marco de aluminio, para carril DIN, con una placa de montaje, o directamente en la máquina). El espesor de la placa base mínima es de 1,5 mm y la longitud del tornillo por lo tanto deben ser seleccionados en consecuencia. El par recomendado en el tornillo M4 es de 0,6 Nm.

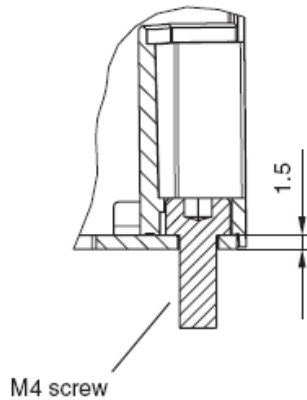


Diagrama de 12C. Placa base y la selección de la longitud del tornillo.

Ejemplos de instalación:

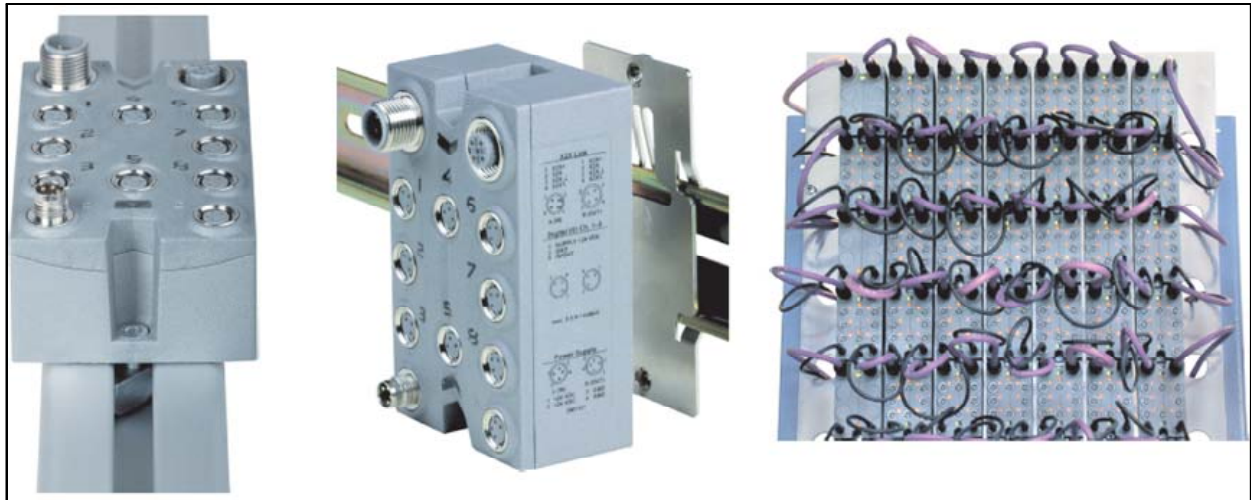


Diagrama 12D. Instalación en un marco de aluminio, DIN placa de ferrocarril o de montaje.

ELEVADOR FUNCIONALIDAD

Operación Estándar - Deslice el mango de configuración: Cuando el dispositivo está en el modo de funcionamiento estándar, el apretón de deslizamiento del controlador de manejar los comandos del eje z (vertical) de dirección y velocidad del ascensor (diagrama A). El asa tiene una posición central neutra y puede deslizarse hacia arriba y hacia abajo para proporcionar arriba y abajo de comandos de velocidad al sistema de control. Cuanto más la manija del apretón se desplaza de la posición neutral del más rápido el movimiento del servo para levantar o bajar la carga. El operador controla el deslice el mango ubicación agarrando la empuñadura y moviéndola hacia arriba y hacia abajo como si fuera una extensión del brazo del operador. El ascensor se mueve un poco más lento cuando una carga se levanta, dando así el creador de algunos sienten el peso de la carga.

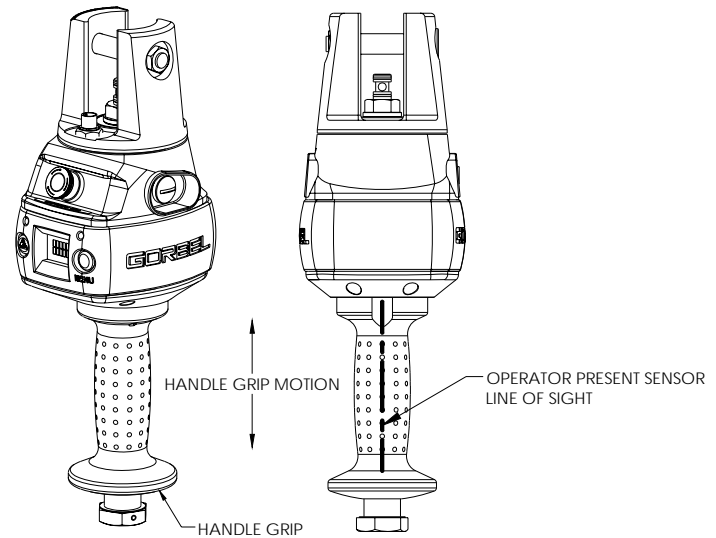


Diagrama A. Deslice el Mango - Mango de agarre y el operador de línea actual del sensor de visión.

Por razones de seguridad, un sensor de operador actual (OPS) en el deslice el mango debe ser activado por el operador antes de activar el motor (diagrama A). Si el operador retira la mano desde la línea de la OPS 'de mira, el Easy Arm® y la carga útil será llevado a una parada segura.

ADVERTENCIA

No instale ningún objeto en el Easy Arm® deslice el mango de agarre (es decir, los interruptores). Los objetos adicionales pueden interferir con el recorrido de la corredera empuñadura y afectan a la velocidad general y la funcionalidad de la unidad.

Operación Estándar - Pendiente de configuración de la manija: Cuando el dispositivo está en el modo de funcionamiento estándar, el arriba y hacia abajo las palancas de mando del eje z dirección y velocidad del ascensor (diagrama C, página 23). Cuanto más arriba o hacia abajo la palanca está deprimido, el más rápido el movimiento del servo para subir o bajar la carga.

Botón de parada de emergencia: Cuando se pulsa, la parada de emergencia (E-parada) desactiva el actuador. El botón de parada de emergencia se encuentra en el frente de la manija (diagrama B, página 23). El Easy Arm® sólo funciona cuando el paro de emergencia se ha restablecido. La pantalla LCD de visualización de parada de emergencia COMPROMETIDO.

Modo de flotador (opción System): En este modo, el operador simplemente puede maniobrar la carga directa y que la carga para subir o bajar ya sea mediante la aplicación de una fuerza hacia arriba o hacia abajo de la carga. Cuanto mayor es la fuerza aplicada, mayor será la carga se mueva. **Nota:** No es un ajuste normal en los controles de seguridad que limita la velocidad máxima de desplazamiento en el modo de flotador, este ajuste no es ajustable. Si el límite se supera, la unidad vuelve al funcionamiento normal y la pantalla LCD mostrará ELEVADOR LISTO.

Flotador modo se inicia con sólo presionar el botón G-Force® logo en el lado izquierdo de la manija (diagrama B o C, página 23). Vea el paso 11, página 18, para más detalles sobre el modo de operación del flotador.

Modo Programa: En este modo, el operador puede controlar la velocidad, aceleración, características de servicio y otros valores de las variables (diagrama B o C, página 23). Vea la sección de modo de programa, página 26, para la funcionalidad completa programación ubicado en el mango.

FUNCIONALIDAD DE ELEVACIÓN (CONTINUA)

Float: el LED (azul): Si la unidad está equipada con el modo de flotador (opcional), el "flotador modo" habilitado LED se iluminará cuando el G-Force[®] botón del logotipo se pulsa en el controlador de la mano y el modo de flotador se ha iniciado correctamente. Este LED se encuentra justo encima del botón del logotipo de G-Force[®] (diagrama B o C).

De errores del sistema LED (rojo): El "Sistema de Falla" El LED parpadea cuando se producen fallos de base se han detectado por el sistema de control. Si ha ocurrido una falla, el sistema se desactiva. Este LED se encuentra justo encima del botón MENÚ (diagrama B o C).

Modo de diagnóstico: El modo de diagnóstico es un programa especial en el modo de programación en el menú de servicio que permitirá a un técnico para medir o monitorear el estado de los interruptores de selección y otros componentes electrónicos en el actuador y, o bien la diapositiva o colgante manejar. Está destinado a ser utilizado para solucionar problemas solamente. El usuario puede elegir los componentes de una sola o múltiples. El paro de emergencia debe ser completado un ciclo de encendido / apagado para salir de este programa en particular.

ADVERTENCIA

En el modo de flotador, el peso de la carga en vivo no puede ser aumentado o disminuido, porque esto hará que el movimiento no deseado. Modo de flotador debe reiniciarse cada vez que el peso de la carga viva se cambia.

ADVERTENCIA

Activación del sensor del operador actual, mientras que en modo flotante hará que la unidad para salir del flotador.

Sobrecarga: El controlador de servo evitará que el elevador se mueva hacia arriba si se carga más allá de la capacidad máxima del Easy Arm[®]. Cuando una condición de sobrecarga se detecta el ascensor se evita que se mueva hacia arriba. Los LEDs rojo y azul se enciende y LIFT SOBRECARGA se mostrará en la pantalla LCD para indicar al operador de la unidad está sobrecargada. El elevador se puede mover hacia abajo para permitir la extracción segura de la carga.

Interruptores de límite: El Easy Arm[®] está equipado con dos interruptores de límite mecánicos superior e inferior, situado en el conjunto del actuador. Cuando el interruptor de límite superior se activa, el movimiento hacia arriba del ascensor se detiene rápidamente a una tasa de desaceleración controlada. La tasa de desaceleración controlada garantiza que la carga no puede salir del atolladero. Cuando el límite superior se activa el elevador se moverá hacia abajo pero no hacia arriba. El límite inferior se fija de modo que un mínimo de dos vueltas completas de cable de alambre permanecen en el tambor de la polea en todo momento. Cuando el interruptor de límite inferior se activa, el movimiento hacia abajo del elevador se detiene rápidamente a una tasa de desaceleración controlada. Cuando el límite inferior se activa, el ascensor sólo se moverá hacia arriba y hacia abajo no.

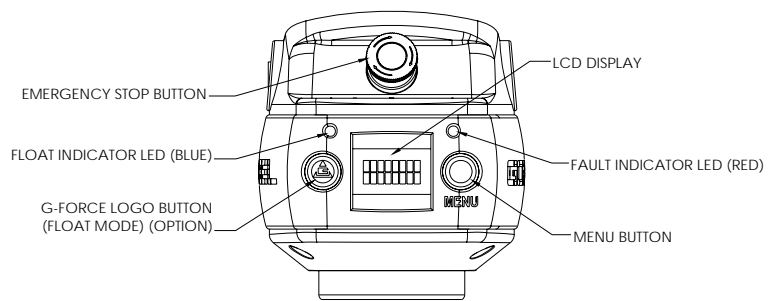


Diagrama B. Deslice la manija - G-Force[®] Logo (modo de flotador), menú y botones de parada de emergencia y LEDs.

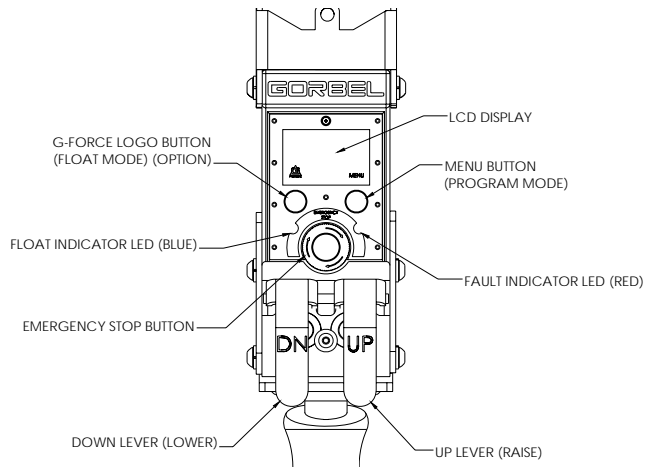


Diagrama C. colgante Mango - G-Force[®] Logo (modo de flotador), menú y botones de parada de emergencia y LEDs.

FUNCIONALIDAD DE ELEVACIÓN (CONTINUA)

Holgura del interruptor: El Easy Arm® está equipado con un interruptor de holgura que la tensión de sentidos en el cable y los viajes cuando el cable se desarrolla holgura. El interruptor se encuentra dentro del conjunto del actuador. Cuando el interruptor de holgura sentidos holgura en el cable, el movimiento a la baja del ascensor se detiene para reducir al mínimo la cantidad de cable desenrollado de la polea del tambor. Cuando la holgura en el cable se detecta, el ascensor sólo se moverá hacia arriba sino hacia abajo no.

Remoto montado en la manija (Opciones del Sistema):

El dispositivo de elevación es capaz de operar con el mango desplazado del cable (no en línea con el cable). Por ejemplo, si un usuario final ha de herramientas que es demasiado grande para el operador para llegar con seguridad y operar la manija en la norma en la posición de línea, a distancia de montaje del mango es recomendable. La herramienta debe ser montado (y equilibrada) en el extremo de la cuerda de alambre, mientras que el mango puede montarse de manera remota a la herramienta.

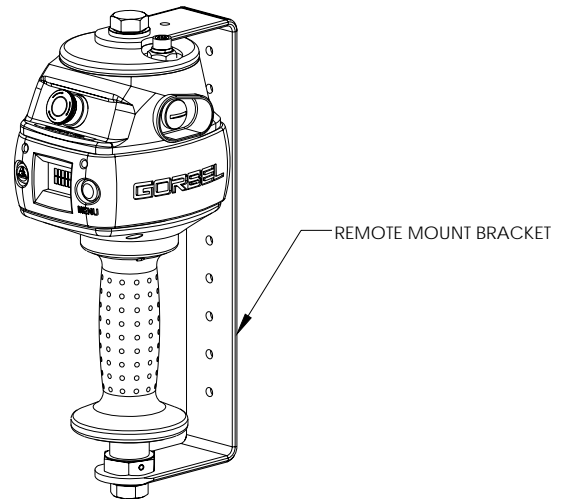


Diagrama D. remoto montado deslice el mango con Gorbel soporte.

ADVERTENCIA

La herramienta debe estar unido al extremo del cable con el montaje G360™ giratoria (suministrado por Gorbel, Inc.). Si no se monta la herramienta con un montaje giratorio puede resultar en una falla prematura de los dos el cable y el cable de la bobina.

ADVERTENCIA

Todas las herramientas se deben conservar a la asamblea™ G360 utilizando la rosca M16 y pasador de seguridad previstas.

El control remoto montado en la manija está relacionado con el cable de la bobina a través de un cable de extensión. El asa funciona exactamente igual que si fuera montado en línea. El usuario final debe proporcionar Gorbel con la longitud necesaria del cable de extensión de modo que pueda ser derrotado felizmente y se sujeta a las herramientas.

PRECAUCIÓN

Incluya siempre la distancia de las curvas y vueltas en la prestación de la longitud de extensión.

ADVERTENCIA

Asegúrese de que el deslice el mango es un buen apoyo en el montaje remoto tramitarán las solicitudes de restricción de la diapositiva manejar tanto a los puntos de montaje superior e inferior (diagrama D).

CONTROLES Características de la interfaz

Los botones del conmutador Jog empuje y conector de comunicaciones están protegidos por una tapa (diagrama E). Para acceder a los botones de conmutación de desplazamiento empuje y conector de comunicaciones, afloje el tornillo M4 y deslizar la pantalla de nuevo hacia el cable. **Nota:** No totalmente desenroscar el tornillo M4. Cuando haya terminado, deslice el protector en su lugar y vuelva a apretar el tornillo M4.

Jog Cambiar Botones: Los botones de desplazamiento permiten cambiar el personal calificado para reemplazar el cable de la unidad. Para operar con eficacia los botones de conmutación de desplazamiento, todos los cables eléctricos deben estar conectados y la alimentación. Al presionar el botón "Up" jog interruptor permitirá al motor y provocar que el sistema de carrete de la cuerda de alambre en el actuador y en el tambor de la polea. Al oprimir el botón de "Down" sacudida permitirá cambiar el motor y provocar que el sistema para pagar el cable del actuador y fuera de la polea principal. Jog botones del interruptor prioridad sobre todos los movimientos de un mango o herramientas.

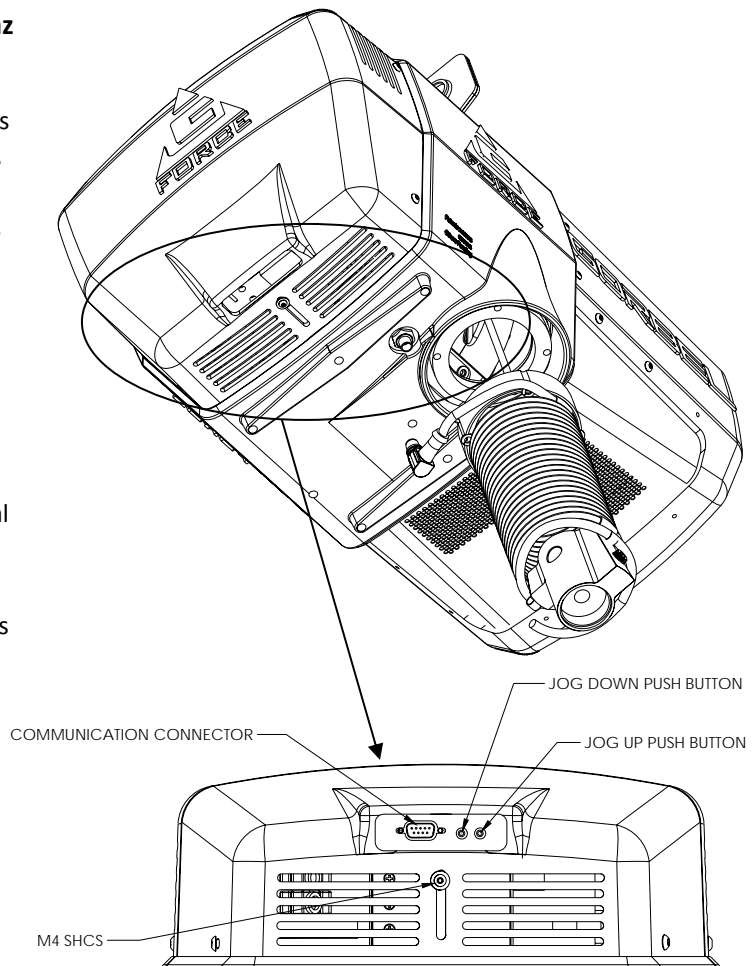


Diagrama E. actuador - Controles de interfaz de la pantalla (como se ve desde la parte inferior del actuador).

ADVERTENCIA

Los botones del interruptor de desplazamiento son para el mantenimiento del sistema y el uso de pruebas de carga y no debe ser manipulado durante la operación normal del Easy Arm®. El funcionamiento de los botones de conmutación de desplazamiento durante la operación normal aumenta el riesgo de lesiones al operador.

Modo de servicio: Este modo de funcionamiento es similar al "modo seguro" de un PC. En este estado todos los manija de control de movimiento y características de Q & iQ personalizado con discapacidad, todas las salidas digitales están apagados, y sólo básicas de desplazamiento hacia arriba, de desplazamiento hacia abajo, la pantalla LCD y el modo de programa de seguridad están disponibles. Permite una operación mínima de seguridad en una unidad con un mango dañado, roto I / O de la electrónica u otros componentes dañados de control periférico que hacer que sea peligroso para ejecutar la unidad si el componente es utilizado. La unidad está siendo inoperante si los componentes del actuador, como el variador, el motor, o los interruptores de desplazamiento están dañados. Para activar el modo de servicio, con el mango pulsador de parada de emergencia puesto en libertad y la pantalla LCD que muestra ELEVADOR READY, presione y mantenga presionado ambos botones de desplazamiento en el actuador durante diez segundos. Tanto el LED azul y rojo parpadeará una vez por segundo y las pantallas LCD MODO DE SERVICIO cuando el modo de funcionamiento está listo.

Comunicaciones de conector: Este conector es el puerto de comunicaciones para el Easy Arm®. Con el kit del programa (opcional), suministrado por Gorbels, los usuarios pueden conectar con el Easy Arm® para cargar los programas de software o usar el G-Force® programa de Visual Basic.

PROGRAMA DE MODO

Información general (versión de software R1.06.3)

El modo de programa se utiliza para controlar y ajustar todas las características de la Q y el brazo iQ serie Easy[®]. Antes de entrar en el modo de programa de evaluación del Programa de modo de esquema del menú, el cuadro D, páginas 29-32.

Uso del modo de programa

El modo de programa se inicia con los siguientes pasos. Referencia diagramas B y C en la página 23 para ubicación de los botones.

Al entrar el modo de programación (diagrama A, página 27):

1. Oprima y mantenga oprimido el botón MENU (lado derecho de la manija) durante dos segundos para activar el modo de programación.
2. Después de dos segundos, suelte el botón MENU. Los LEDs rojo y azul se iluminará y "MODO PROGRAMA" se mostrará durante un segundo. Entonces el primer menú en la pantalla.
 - Unidad Q: velocidad del menú (por defecto). Nota: Si los límites del paquete virtual ha sido condenada, la virtual Límites Menú (V-LIMITES) aparecerá en primer lugar.
 - iQ unido: V-LIMITES MENU
3. Pulse el botón MENU para cambiar entre los menús. La pantalla LCD mostrará el menú programable correspondiente:
 - V-LÍMITES DE MENÚ - Virtual menú Límites (opcional)
 - VELOCIDAD DE MENÚ - Ajuste de Velocidad de elevación
 - RESPUESTA DE MENÚ - Levante de respuesta (aceleración) de ajuste
 - Menú de Configuración - Funciones programables tanto en la Q y unidades iQ
 - CONFIGURACIÓN DE MENU 2 - Características programables en iQ unidades solamente (iQ solamente)
 - LED MENU - Programa de las luces LED (iQ solamente)
 - SERVICIO DE MENÚ - Personalizar y administrar las características de mantenimiento y servicio
 - Configurar MENU - Características especiales unidad y configuraciones de hardware
4. Una vez que haya alcanzado el menú que desea introducir, presione el botón de G-Force[®] logotipo.
5. La primera característica programable en ese menú se mostrará. Gráfico D, páginas 29-32, muestra una lista completa de todos los menús y funciones programables de cada menú.
6. Para mover a la prensa segunda característica programable logo de la G-Force[®] de nuevo el botón.
7. **Nota:** Si el botón MENU se presiona después del paso 4, la selección se borra y la pantalla LCD muestra el menú siguiente programa.
8. Una vez que la función deseada se selecciona esperar tres segundos.
9. Después de mostrar el texto función durante tres segundos, la solicitud se ejecuta. La pantalla LCD mostrará el texto función varias veces para indicar que el comando está siendo ejecutado.
10. Después de que el comando se ejecuta, el sistema vuelve al funcionamiento normal, y las pantallas LCD "ELEVADOR LISTO".

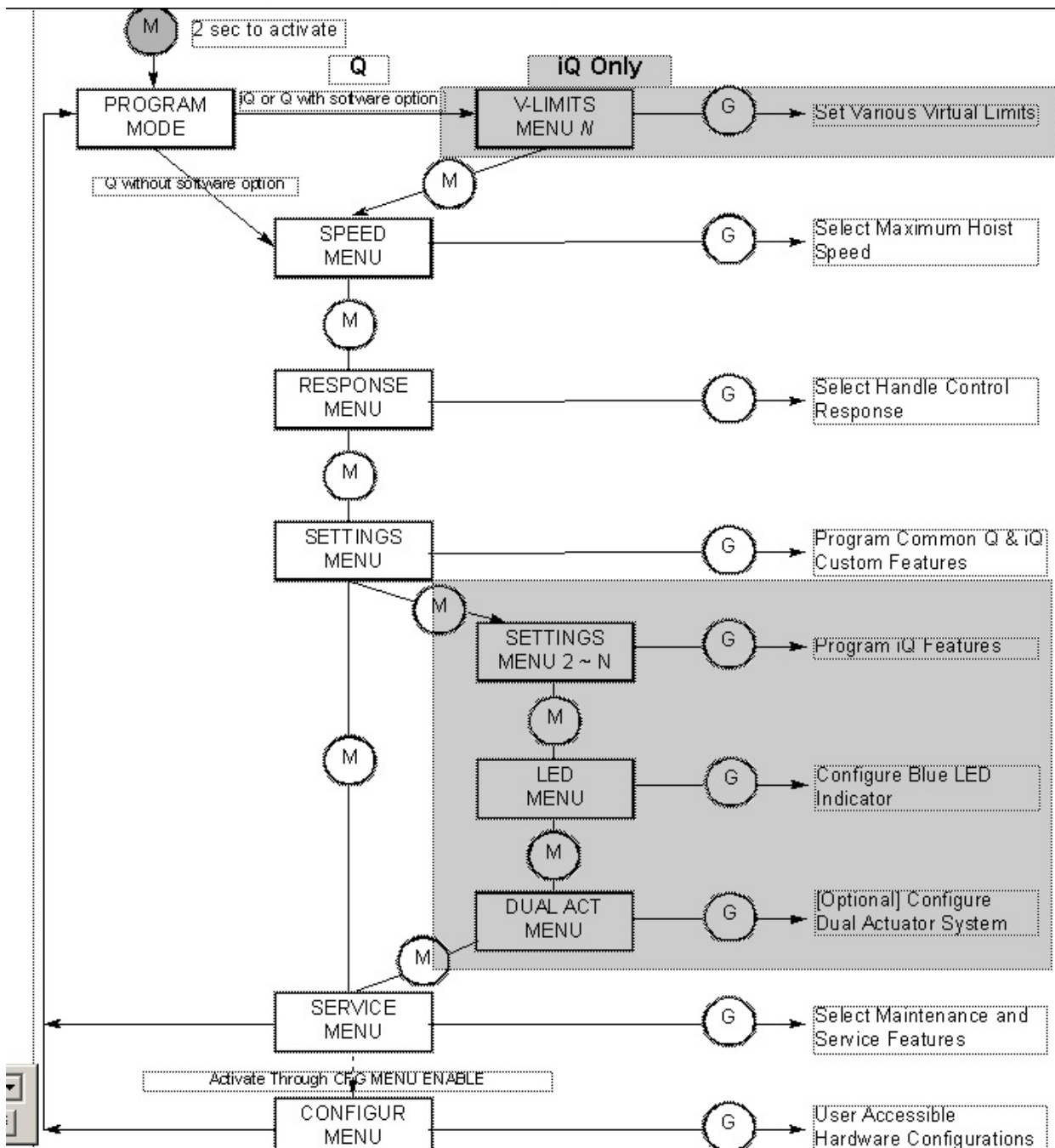
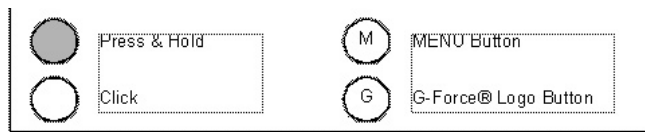


Gráfico A. Programa de modo de procesamiento.

MODO DE PROGRAMA (CONTINUACIÓN)

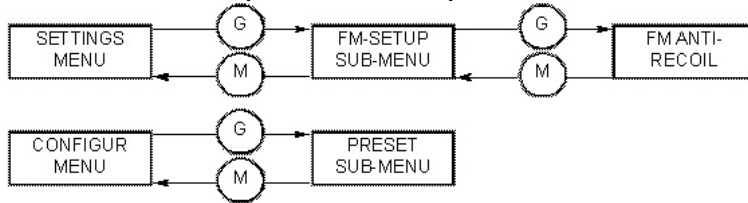


Gráfico B. Título del menú y diseños Sub-Menú.

Función de bloqueo (diagrama C)

Para evitar la manipulación indebida en el modo de programa, una característica de bloqueo está disponible.

Para el modo de bloqueo del programa:

1. Pulse tanto el G-Force[®] botón del logotipo y el botón MENU simultáneamente por cinco segundos.
2. La pantalla LCD mostrará "BLOQUEO CHECK", mientras que los botones están deprimidos.
3. Después de cinco segundos, "BLOQUEADO EL PROGRAMA" aparecerá para confirmar el bloqueo se ha realizado correctamente.

Si el modo de programa se solicita después de que el bloqueo ha sido activado, el LED parpadea dos veces para indicar el modo de programa no es accesible y "programa bloqueado" se visualizará de nuevo.

Para desbloquear el modo de programa:

1. Pulse tanto el G-Force[®] botón del logotipo y el botón MENU simultáneamente por cinco segundos.
2. La pantalla LCD mostrará "DESBLOQUEAR CHECK", mientras que los botones están deprimidos.
3. Después de cinco segundos, "ABIERTO EL PROGRAMA" aparecerá para confirmar el bloqueo se ha realizado correctamente.

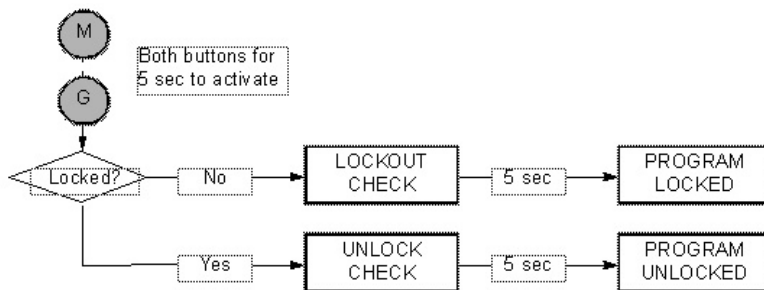


Tabla C. Proceso de bloqueo de funciones.

Programa de Seguridad de modo

Si el G-Force[®] ha detectado un fallo o se ejecuta en modo de servicio, sólo un conjunto limitado de menús accesibles.

Por ejemplo, si el G-Force[®] registra una falla, cuando el modo de programa se activa la pantalla LCD mostrará "LIMITADA PRG MODE " en lugar de "MODO DE PROGRAMA". Programa de Seguridad modo se puede navegar igual que el modo de programa sería, sin embargo los menús disponibles sólo son los siguientes:

- V-LÍMITES DE MENÚ - Virtual menú Límites (opcional)
- VELOCIDAD DE MENÚ - Ajuste de Velocidad de elevación
- RESPUESTA DE MENÚ - Levante de respuesta (aceleración) el ajuste
- SERVICIO DE MENÚ - Personalizar y administrar las características de mantenimiento y servicio

MODO DE PROGRAMA (CONTINUACIÓN)

Modo de Programación	Menú	LCD de texto	Función Descripción
Virtual Límites (VL) Menú * ** *** (también disponible para la unidad de Q con el paquete de software)	V-LIMITS MENU 1,2	UPPER LIMIT	Programar el límite superior virtual (carga debe estar en la posición deseada para el límite superior).
		LOWER LIMIT	Programa del límite inferior virtual (carga debe estar en la posición deseada para el límite inferior).
		LOWER SLOW DN	Programa el punto de menor reducción lento (carga debe estar en posición en la desaceleración comienza al descender).
		UPPER SLOW DN	Programa de la parte superior del punto de lenta reducción de abajo (la carga debe estar en posición en la desaceleración comienza cuando la carga de fondos).
		UPPER RESUME	Programa de la velocidad superior de punto de reanudación (carga debe estar en la posición donde el sistema volverá a la velocidad normal al aumentar la carga).
		VL MENU -RESET-	Restablecer todos los límites programados virtual en este menú.
Velocidad de elevación Marco	SPEED MENU	SPD MENU SPD 10% - SPD 100%	Selección de máxima velocidad de elevación, [1 ~ 10] corresponden a la velocidad mínima y máxima.
La capacidad de respuesta de elevación (aceleración) Marco	RESPONSE MENU	RESPONSE LOW	Ajuste el selector más bajo el control de la respuesta que corresponde a alrededor del 75% del valor de mayor capacidad de respuesta.
		RESPONSE MEDIUM	Ajuste el soporte de la manija de control de la respuesta que corresponde a alrededor del 85% de la mayor capacidad de respuesta de ajuste.
		RESPONSE HIGH	Juego más alto nivel del control de la manija de respuesta.
Q & iQ características personalizadas (modo de flotador opción deseada)	SETTINGS MENU	ZERO WT DISP	Registro de tara y el asa de peso para el cálculo del peso de la lectura.
		WEIGHT READ ON_READ OFF	Alternar entre la habilitación y que muestra el peso de la carga. Una vez activado, el peso aparece dos segundos de operación estándar (unidad de marcha en vacío).
		DISPLAY METRIC ENGLISH	Activar la unidad de la pantalla de lectura de peso entre libras (Inglés) y kilogramos (en metros).
		FM SETUP SUB-MENU	Acceso flotante de configuración de instalación en modo Sub-Menú.
		SETTINGS -RESET-	Perdí por encima de características personalizadas, es decir, restablecer asfaltada controlar el peso, lectura de peso, y la pantalla de lectura de nuevo a la unidad de Inglés.
[SUB-MENU] Modo de flotador de configuración de instalación	FM SETUP SUB-MENU	FM SETTINGS	Pantalla de inicio del sistema cuando este sub-menú se accede.
		FM ANTI-RECOIL	Modo de flotador de configuración anti-retroceso Sub-Menú.
		UNLOAD STOP ON STOP OFF	Función opcional de detección de la utilización de anti-retroceso. Cuando el usuario pone un peso en un superficie en el modo de flotador, se concluye si anti-retroceso detecta una descarga. Esto puede ser útil para aplicaciones que necesitan una rápida salida del flotador de modo a un estado de reposo para permitir al usuario trabajar en la pieza. Nota: Como resultado de la detección adicional, el modo de flotador es probable que terminará cuando el interruptor de límite superior es golpeado mientras la unidad está funcionando a una velocidad rápida. Esta detección en falso puede evitarse o reducirse mediante la ejecución de la unidad a baja velocidad.

Gráfico D. (continúa en las páginas 30-32) el modo de programación y configuración del menú de selección.

MODO DE PROGRAMA (CONTINUACIÓN)

Modo de Programación	Menú	LCD de texto	Función Descripción
[SUB-MENU] Configuración de Lucha contra el modo de flotador-retroceso de instalación	FM ANTI-RECOIL	OVER FORCE SPEED	Pantalla de inicio cuando este sub-menú se accede. La correcta configuración Método de detección de anti-retroceso se muestra (véase el punto siguiente para más detalles sobre la métodos de detección). Configuración
		OVER FORCE SPEED	Activar anti-retroceso método de detección entre el estándar de exceso de velocidad y las detecciones más fuerza. Anti-retroceso protege contra un peso cayó mientras se ejecuta el modo de flotador provocando que la unidad de velocidad hacia arriba hasta chocar con un objeto o una fuerza de empuje equivalente al peso bajó. Más de detección de velocidad: La unidad termina flotador modo si la velocidad excede el límite de velocidad de modo de flotador, el 90% de la velocidad de unidad de carga. El exceso de la fuerza de la detección: Unidad de la fuerza se termina si el usuario de operación supera los limitación de la fuerza máxima o un peso cayó se detecta mediante la evaluación de la fuerza perfil. A diferencia de detección de exceso de velocidad, la unidad puede funcionar a la máxima velocidad de flotación. a. Máximo por defecto fuerza límite de 35 libras. b. Un perfil de peso bajó supone que el operador tiene las dos manos fuera del peso (herramientas) como la unidad de velocidad hacia arriba. Capacidad de detección puede reductor si el usuario los intentos de detener la unidad o si los cambios de herramientas en gran medida. c. Si el peso total levantado (por ejemplo, la herramienta y parte) es menor que el límite de fuerza máxima,El exceso de velocidad de detección se aplica.
		MX FORCE 15 ~ 45 LBS	Juego de Lucha contra el retroceso exceso de fuerza máxima de detección de limitación de la fuerza entre 15 y 45 libras.
		DEFAULT SETTINGS	La unidad vuelve a la configuración por defecto de acuerdo con el método de detección configurado. Por ejemplo, la unidad configurada con exceso de fuerza por defecto de detección a 35 libras. limitación de la fuerza máxima, cayó chequeo de peso y el perfil de detección condicional exceso de velocidad. DESCARGAR opción STOP se apaga para ambos métodos.
iQ Características *, ** (flotador opción Modo requerido)	SETTINGS MENU 2	DUAL FM TOOL WT	Registro de herramientas de peso para la función de peso de doble modo de flotador.
		DUAL FM LOAD WT	Registro de los útiles y los pesos de carga para la función de peso de doble modo de flotador.
		ANTIDROP TOOL WT	Peso tara herramientas para la función de anti-caída. La diferencia mínima entre el peso de la herramienta descarga y carga es de 20 libras. para G-Force ®, 25 libras. Easy Arm® y 25 libras. para ™ G-Jib.
		MENU 2 SET HOME	Programa de la casa de ajuste automático de posición (de carga deben estar en la posición deseada para el límite).
LED de configuración *, **: Menú Los programas de la LED azul como indicador)	LED MENU	RESET LEDS	Deshabilite cualquier característica de encargo (por ejemplo, anti-caída) a partir de la utilización de la luz azul como un indicador.
		ANTI DROP	Activa el LED azul en el mango de control para actuar como un indicador de la función anti-caída. Cuando esta función está habilitada y la salida de lucha contra la gota está apagado (off es normalmente las garras del Estado / abrazadera de la herramienta), el LED azul parpadea hasta que el salida de la anti-gota se convierte en un (a es típicamente el estado de liberación de la herramienta).
Actuador de doble menú de configuración *, *** (doble opción de actuador requerido)	DUAL ACT MENU	MOTION INDEPEND SYNC	Artículo sólo se puede seleccionar si el sistema de doble accionamiento se establece en la configuración manual, Configuración manual.
		SETUP MANUAL AUTO	Un doble sistema de accionamiento por defecto en la configuración AUTO, es decir, el sistema configura automáticamente los controles de ejecución diferentes de modo INDEPEND o vincular SYNC. Si la opción manual se selecciona, el usuario puede elegir para sobrescribir algunos de los controles de un modo específico según lo programado a través del movimiento INDEPEND \ SYNC. Las averías son como tales: MODO MANUAL AUTO RUN Conmutador Jog INDEPEND SELECCIONABLE Deslice el mango SYNC SELECCIONABLE Colgante manija SYNC SELECCIONABLE Modo de flotador INDEPEND INDEPEND Propuesta personalizada SYNC SELECCIONABLE
		SETUP – RESET!-	La configuración predeterminada de función doble actuador a modo de vincular SYNC y AUTO configuración de la instalación.

Gráfico D. (viene de la página 29 y continúa en las páginas 31-32) el modo de programación y configuración del menú de selección.

MODO DE PROGRAMA (CONTINUACIÓN)

Modo de Programación	Menú	LCD de texto	Función Descripción
Menú de servicio: Características de Mantenimiento y Servicio	SERVICE MENU	SRV MENU UP CYCLE	Programa del límite superior de la cuenta de ciclo.
		SRV MENU LO CYCLE	Programa el nivel más bajo de la cuenta de ciclo.
		DISPLAY SYS INFO	Activar / desactivar la visualización de los datos de uso. Cuando se activa, los ciclos de la pantalla de texto entre el tiempo del sistema, el tiempo de ejecución, cuenta el ciclo, y el número de versión de software una vez por segundo.
		CLEAR COUNT	Perdí mi cuenta de ciclo a cero.
		CLEAR RUN TIME	Perdí mi tiempo de ejecución a cero.
		SRV WARN OFF	Restablecer la advertencia o el plazo del servicio de mantenimiento de función * Indicador. No restablece el tiempo de ejecución actual. Nota: La alerta también se puede restablecer mediante la selección de CLARO TIEMPO DE TRABAJO.
		SRV WARN 500 HRS	Configurar el límite de tiempo del Servicio de Mantenimiento * Indicador de función en la I / O el punto 7 (véase el diagrama F) a 500 horas.
		SRV WARN 1000 HRS	Configurar el límite de tiempo del Servicio de Mantenimiento * Indicador de función en la I / O el punto 7 (véase el diagrama F) a 1000 horas.
		SRV WARN 1500 HRS	Configurar el límite de tiempo del Servicio de Mantenimiento * Indicador de función en la I / O el punto 7 (véase el diagrama F) a 1500 horas.
		CFG MENU ENABLE	Cuando la pantalla LCD pide que introduzca un código de clave, haga clic en el botón de menú tres veces seguidas de otras tres clics en el G-Force ® logo para acceder al menú de configuración.
		STANDARD DIAGNOSE	Estándar de diagnóstico muestra el modo de manejar todos los botones, deslizando la pinza o colgante posición de la palanca, la lectura de la célula de carga de peso, y el estado final de carrera en la pantalla LCD.
		LIFT I/O DIAGNOSE	iQ actuador de entrada / salida del módulo modo de diagnóstico muestra el estado de las ocho entradas y salidas configurables en la pantalla LCD. Los estados de las entradas son que aparecen en la pantalla primero, seguido por los de las salidas. La E / S de punto número de la entrada que las medidas de 24VDC de entrada o de salida que se activa para proporcionar 24VDC se muestra en cada pantalla como números numérico, del 1 al 8.
		I/O BLK 1 DIAGNOSE	[Sólo iQ] Primero (primario) de entrada Expansión / salida de bloques modo de diagnóstico muestra el estado de las ocho entradas y salidas configurables en la pantalla LCD. Los estados de las entradas se muestran en la pantalla primero, seguido por los de las salidas. La E / S Punto número de la entrada que las medidas de 24VDC de entrada o de salida que se activa para proporcionar 24VDC se muestra en cada pantalla como números numérico, del 1 al 8.
I/O BLK2 DIAGNOSE	[iQ Unidad de la costumbre o reconfigurado Programa] Entrada de la segunda expansión y salida del bloque modo de diagnóstico muestra el estado de las ocho entradas configurables y salidas en la pantalla LCD. Los estados de las entradas se muestran en la pantalla primero, seguido por los de las salidas. La E / S Punto número de la entrada que las medidas de 24VDC de entrada o de salida que se activa para proporcionar 24VDC se muestra en cada pantalla como números numérico, del 1 al 8.		
I/O BLK3 DIAGNOSE	[iQ Unidad de la costumbre o reconfigurado Programa] Entrada de la tercera expansión y salida del bloque modo de diagnóstico muestra el estado de las ocho entradas configurables y salidas en la pantalla LCD. Los estados de las entradas se muestran en la pantalla primero, seguido por los de las salidas. El I \ O Punto número de la entrada que las medidas de 24VDC de entrada o de salida que se activa para proporcionar 24VDC se muestra en cada pantalla como números numérico, del 1 al 8.		
SRV MENU -RESET-	Restablecer todas las funciones programadas en este menú, tales como los límites del ciclo superior e inferior y el indicador de servicio de los plazos cuando la característica está disponible. No borrar el tiempo de ejecución y cuenta con el ciclo.		
Características especiales Unidad y configuraciones de hardware	CONFIGUR MENU	RECORD CONFIG	Registro de la actual configuración de la unidad de configuración del sistema, tales como el tipo de unidad y la capacidad de establecimiento, los ajustes de fábrica de sobrecarga, los parámetros de calibración célula de carga, la bandera paquete virtual de software que permite limitar la unidad Q, marcar a fuego en el estado y todos los parámetros de configuración personalizados función.
		BURN-IN MODE ON_MODE OFF	Activar Burn-En el modo (o ruptura en el modo) para mejorar la precisión de detección de sobrecarga después de un componente de hardware, tales como el motor, caja de cambios, o el tambor se sustituye. Una fábrica construida la nueva unidad se activa de forma predeterminada. Desactivar Burn-En el modo manual sólo si la unidad se ha roto y se les pida que lo haga. La unidad se desactiva automáticamente el modo en que se divide en.

Gráfico D. (continuación de las páginas 29 y 30, y continúa en la página 32) Programa de modo de menú y configuración de selección.

MODO DE PROGRAMA (CONTINUACIÓN)

Modo de Programación	Menú	LCD de texto	Función Descripción
Características especiales Unidad y configuraciones de hardware (Continuación)	CONFIGUR MENU	ZERO LOD BIAS	Loadcell Establecer señal diagonal sin importancia que se defina un valor "cero" (requiere flotador opción Modo).
		CALIBRAT LOD COEF	Ajuste la señal de célula de carga con un coeficiente de peso levantado igual a la capacidad nominal de la unidad por debajo de la cuerda de alambre pendiente. Cualquier levantamiento de pesas diferentes dará lugar a falsos calibración y la imprecisión como característica el peso de la lectura (requiere opción de modo de flotador). Este paso debe realizarse después de sesgo de la carga cero.
		LOADCELL ENABLE DISABLE	Activar o desactivar la unidad como modo de flotador listo. Esta característica debe ser utilizado solamente después de instalar una nueva célula de carga en una unidad que no tiene uno. NO permita que si no hay una célula de carga instalada. Varias características iQ requieren la célula de carga para procesamiento y la seguridad detecciones. Las condiciones inseguras pueden ocurrir, por lo que es responsabilidad del usuario a utilizar correctamente esta función. Gorbel Inc. no se hace responsable por el uso falso de esta función. Nota: La selección loadcell DESACTIVAR también desactiva todas las funciones iQ con célula de carga, por ejemplo, Anti-caída, de modo dual del flotador, etc Por otra parte, la selección de célula de carga ENABLE permite todas estas características iQ.
		PRESET SUB-MENU	Acceso a grupos predefinidos de Q / configuraciones función iQ incluye la configuración predeterminada de fábrica.
		CFG MENU -RESET-	Restablecer todas las funciones programadas en este menú, lo que incluye el establecimiento de Burn-En el modo de apagado.
[SUB-MENU] Funciones pre configuración de la lista	PRESET SUB-MENU	PRESET 1*	De expansión E / E / S de bloques (asignación de una E / S contra la gota) 1 entrada - modo de flotador doble 2 Entrada - Anti-Caída 3 Salida - Anti-Caída 4 Entrada - Inicio automático 5 de entrada - control externo del dispositivo (se combinan con el punto I del actuador / S Módulo 5) Seis de entrada - control externo del dispositivo (se combinan con el punto I del actuador / S Módulo 6) 7 Salida - imitar OPS Ocho de salida - imitar pila
		PRESET 2*	De expansión E / E / S de bloques (asignación de dos de E / S contra la gota) 1 entrada - modo de flotador doble 2 Entrada - Anti-caída (Clamp) Entrada 3 - Anti-caída (Desenganche) 4 Entrada - Inicio automático 5 de entrada - control externo del dispositivo (se combinan con el punto I del actuador / S Módulo 5) Seis de entrada - control externo del dispositivo (se combinan con el punto I del actuador / S Módulo 6) 7 Salida - Anti-caída (Clamp) 8 Salidas - Anti-caída (Desenganche)
		PRESET 3*	De expansión E / E / S de bloques (dos de E / S contra la caída y salida del sistema de interruptores) 1 entrada - modo de flotador doble 2 Entrada - Anti-caída (Clamp) Entrada 3 - Anti-caída (Desenganche) 4 Entrada - Inicio automático 5 Salida - Mango estado actual del sensor del operador 6 Salida - Límite de parafina y / o hacia abajo de viajes interruptor de estado 7 Salida - Anti-caída (Clamp) 8 Salidas - Anti-caída (Desenganche) La función de dispositivo de control externo anteriormente en I/O5 y 6 se desactiva, por lo que sus resultados correspondientes en actuador de E / S del módulo E / S 5 y 6 son discapacitados también.
		FACTORY DEFAULT	Restablecer las asignaciones de función a defecto de fábrica equivalente a PRESET 2.

* Indica que esta función sólo está disponible en iQ unidades.

** Los detalles adicionales están disponibles en la sección de entrada / salida de la funcionalidad.

*** Este menú está oculto a menos que la característica opcional es comprado e instalado.

1 Dos (2) juegos virtuales límite están disponibles con una unidad estándar iQ. Fija unos límites más virtuales son posibles con una programación personalizada.

2 La distancia mínima entre dos límites virtual es de 1", 1/2", 1/4" y 1/8" para cualquier 75Kg, 150Kg, 300Kg, 600Kg y actuadores en consecuencia, con la excepción de que la brecha entre el Alto y Bajo Límites virtual debe ser mayor que 1". El control de movimiento de precisión de la posición a cualquier límite virtual es el siguiente:

+/- 1/4" de G-Force®, Easy Arm®, el G-Jib™ 150 kg; +/- 1/16" para el G-Jib™ 300 kg, +/- 1/8" de G-Force® 300Kg, +/- 1/16" de G-Force® 600Kg. Tenga en cuenta que la precisión total real es la precisión de control de movimiento, además de los obstáculos precisión mecánica de los componentes. Por ejemplo, si la precisión de componentes mecánicos es de +/- 1/4", la exactitud total acumulado es de +/- 1/2" de G-Force® 75Kg unidad.

Gráfico D. (continuación de las páginas 29-31) el modo de programación y configuración del menú de selección.

MODO DE PROGRAMA (CONTINUACIÓN)

Virtual Límites Advertencias

ADVERTENCIAS

Si el punto de reducción de la velocidad ascendente se utiliza para reducir el impacto de la participación de la carga "sobre la marcha" (es decir, la captura de la carga con un gancho mientras que el G-Force[®] ya está en marcha en la dirección hacia arriba), se debe tener cuidado para garantizar la reducción de la velocidad se lleva a cabo antes de la carga está activado. Por favor, el programa de la Alta Espacio punto de reducción de al menos la mitad de una pulgada por debajo del punto exacto de la recogida.

Nota: Ajuste de la parte superior e inferior límites virtual a la misma posición que hará que la unidad a no viajar en cualquier dirección.

MODO DE PROGRAMA (CONTINUACIÓN)

iQ de entrada del actuador / funcionalidad del módulo de salida

I / O Punto	Asignación de funciones	Descripción	Configuración (véase el gráfico A para obtener instrucciones sobre navegación y el establecimiento de las funciones del menú)
1	Entrada - doble virtual límite de conjuntos	Cuando esta entrada está activada, el G-Force [®] pasa a un segundo conjunto independiente de los límites virtuales. Vea la tabla C para obtener instrucciones sobre la configuración de cada uno de estos conjuntos límite.	Segunda serie de límites virtuales se realiza el mismo que el conjunto estándar pero con esta entrada en.
2	Futuro de expansión - ninguna funcionalidad por defecto asignado	La funcionalidad puede ser asignada a través de encargo programación para satisfacer los requisitos de aplicación. Póngase en contacto con Gorbel [®] para más detalles.	
3	Futuro de expansión - ninguna funcionalidad por defecto asignado	La funcionalidad puede ser asignada a través de encargo programación para satisfacer los requisitos de aplicación. Póngase en contacto con Gorbel [®] para más detalles.	
4	Future expansion - no default functionality assigned	La funcionalidad puede ser asignada a través de encargo programación para satisfacer los requisitos de aplicación. Póngase en contacto con Gorbel [®] para más detalles.	
5	Salida - El control externo del dispositivo (requiere de entrada de expansión opcional de 8 puntos / bloque de salida)	Este producto está controlado por el número 5 de la entrada en la entrada de expansión opcional de 8 puntos / bloque de salida. Cuando esa entrada está activada, la salida 5 en la entrada del actuador iQ / módulo de salida está activado y viceversa.	
6	Salida - El control externo del dispositivo (requiere de entrada de expansión opcional de 8 puntos / bloque de salida)	Este producto está controlado por el número 6 de la entrada en la entrada de expansión opcional de 8 puntos / bloque de salida. Cuando esa entrada está activada, la salida 6 en la entrada del actuador iQ / módulo de salida está activado y viceversa.	
7	Salida - Servicios indicador	Esta salida se activa cuando se requiere el servicio (basado en horas de usar y configurar en la fábrica) y se puede utilizar para activar un indicador de servicios externos (suministrado por otros).	La función de restablecimiento de este la salida está en el menú de servicio, elementos CLARO tiempo de ejecución o advertir a SRV.
8	Salida - El indicador de falla	Esta salida se activa cuando un error de comando o falta de unidad se produce. No se enciende debido a una advertencia de comandos.	

Tabla E. iQ de entrada del actuador Funcionalidad / Módulo de salida estándar.

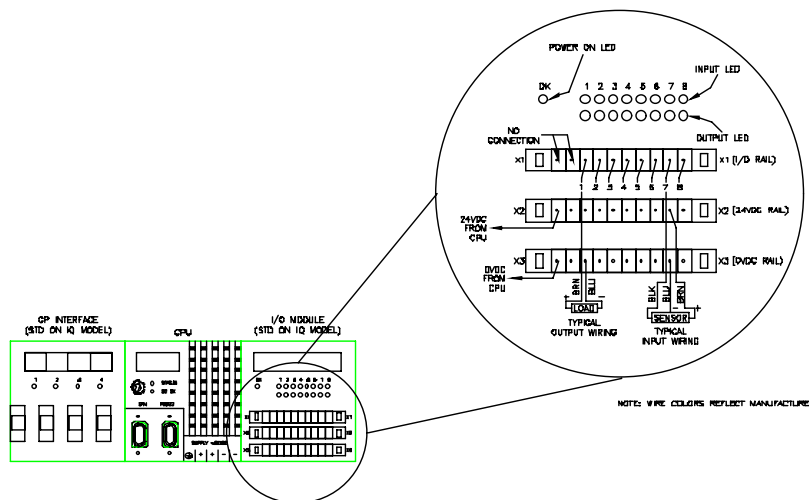


Diagrama F. actuador de entrada de CPU / Bloque de salida.

MODO DE PROGRAMA (CONTINUACIÓN)

La expansión de 8 puntos de entrada / salida de la funcionalidad del bloque

I / O Punto	Asignación de funciones	Descripción	Configuración (véase el gráfico A para obtener instrucciones sobre navegación y el establecimiento de las funciones del menú)
1	Entrada - doble peso de la carga del flotador modo *	Cuando el G-Force [®] se encuentra en modo flotante, esta entrada permite cambiar de un peso de la carga de pre-programado para otra. Estos dos pesos debe permanecer fijo, de lo contrario, algunos a la deriva puede ocurrir si el peso es diferente que el valor programado.	Los dos pesos de la carga del flotador Modo programado se encuentran en el menú Configuración 2 - HERRAMIENTA DE DOBLE TE y FM DUAL DE CARGA EN PESO. El peso de la carga deseada debe ser suspendido de la G-Force [®] al realizar cada ajuste.
2	Entrada - función anti-caída (petición de Clamp) *	Esta entrada suele ser conectado a un pulsador de solicitud de fijación. Cuando la entrada está activada, la salida n ^o 7 (veo / S el punto 7) se enciende y salida # 8 se apaga sin importar el estado de carga de los útiles.	Véase E / S El punto 3 descripción de configuración.
3	Entrada - función anti-caída (petición Desenganche) *	Esta entrada suele ser conectado a un pulsador de solicitud de unclamp. Cuando la entrada está activada, la salida # 8 (veo / S el punto 8) se activa sólo si el algoritmo anti-caída determina la carga suspendida se encuentra en o por debajo del peso establecido (anticaída HERRAMIENTA EN PESO). Si la salida n ^o 8 se enciende, salida n ^o 7 se apaga.	Programación para tarar el peso se bloquea en AJUSTES MENU 2 – anticaída HERRAMIENTA EN PESO. Las herramientas vacía (incluyendo el asa de control y otros accesorios) sin una parte de la recolección deben ser suspendidas sólo por el cable cuando embreado. La diferencia mínima entre el peso de la herramienta descarga y carga es de 20 libras. De G-Force [®] , 25 libras. Easy Arm [®] , y 25 libras. De G-Jib [™] productos.
4	Entrada - Inicio automático	Cuando esta entrada se acciona la palanca (momentáneamente encendida y luego se apaga de nuevo), el G-Force [®] de forma automática se desplaza a la posición inicial fijado en el recorrido vertical. Seguimiento se detiene cuando se detecta la obstrucción, es decir, Q / iQ G-Force [®] detiene a 10-25 libras. dependiendo de la capacidad de la unidad.	La programación automática de la posición inicial se encuentra en AJUSTES DE MENU 2 - MENU 2 SET HOME. Mueva el G-Force [®] a la posición deseada en el recorrido vertical antes de seleccionar el ajuste de posición en este menú.
5	Entrada - externo de control del dispositivo (utilizado en conjuntamente con actuador de salida 5)	Esta entrada controles de entrada de 5 en la entrada del actuador / módulo de salida. Cuando esta entrada está activada, la salida 5 en la entrada del actuador iQ / módulo de salida está activado y viceversa.	
6	Entrada - externo de control del dispositivo (utilizado en conjuntamente con actuador de salida 6)	Esta entrada controla 6 de la entrada en la entrada del actuador / módulo de salida. Cuando esta entrada está activada, la salida 6 en la entrada del actuador iQ / módulo de salida está activado y viceversa.)	
7	Salida - función anti-caída (abrazadera de control) *	Esta salida es típicamente por cable para accionar el mecanismo de sujeción de una herramienta del efector final. Se enciende cuando la entrada # 2 (véase E / S El punto 2) se enciende y permanece prendido cuando la entrada es liberada. Puede ser desactivado por la entrada N ^o 3 (véase E / S El punto 3).	Véase E / S El punto 3 descripción de configuración.
8	Salida - función anti-caída (Desenganche de control) *	Esta salida es típicamente por cable para accionar el mecanismo de aflojamiento de una herramienta del efector final. Se enciende cuando la entrada # 3 (véase E / S El punto 3) está encendido y el algoritmo de anti-caída determina la carga suspendida se encuentra en o por debajo del peso establecido (anticaída HERRAMIENTA EN PESO). Si no está activada, la entrada puede ser considerado un momento (no aferrarse indefinidamente) hasta que la herramienta se descarga a continuación, la salida está activada. Una vez que la salida se activa, se mantiene prendido cuando la entrada es liberada. Se está apagado siempre con entrada # 2 (véase E / S El punto 2).	Véase E / S El punto 3 descripción de configuración.

* G-Force[®] debe estar equipado con la opción de modo de flotador para que esta característica funcione.

Tabla F. de entradas de expansión de 8 puntos / Bloque de salida.

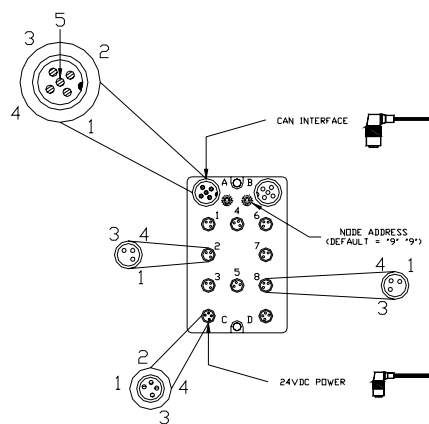


Diagrama G. Mango de entrada / salida del bloque.

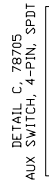
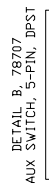
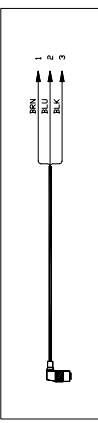
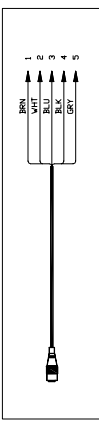
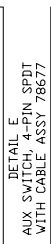
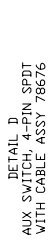
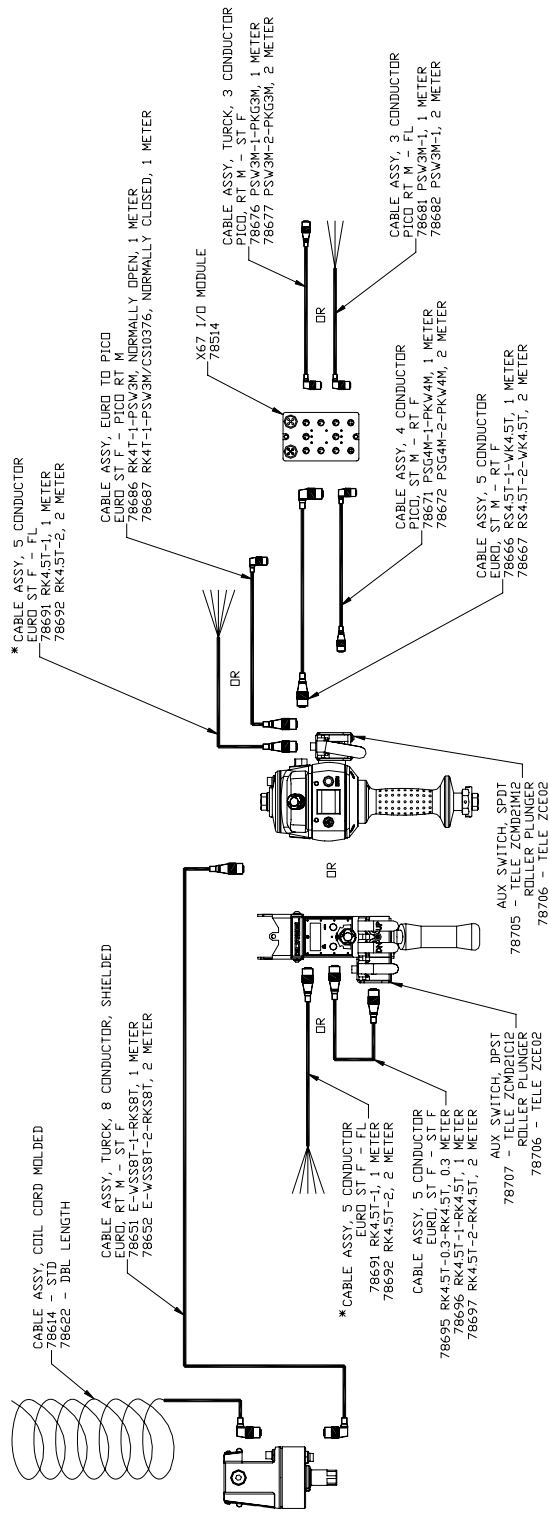


Diagrama H. Q-iQ manejar configuraciones.

* CABLE ASSY'S 78691 & 78692 MAY BE SUBSTITUTED WITH IDENTICAL ASSY'S 78701 & 78702 WITH CONNECTION

GORBEL

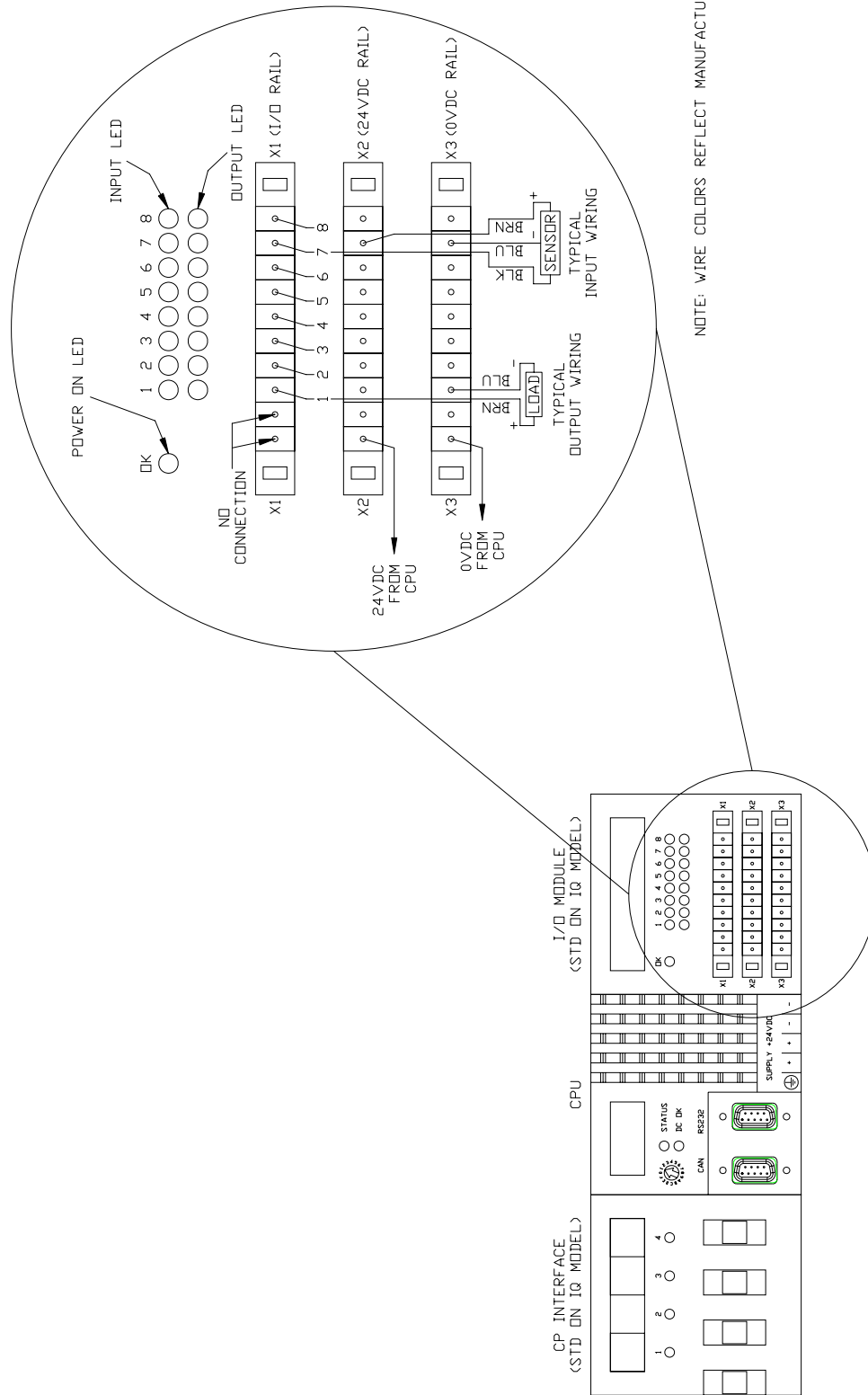
600 FISHERS RUN
 P. O. BOX 593
 FISHERS, N.Y. 14453-0593

TITLE: QIQ HANDLE CONFIGURATIONS

UNLESS OTHERWISE SPECIFIED
 ALL DIMENSIONS ARE IN INCHES
 BREAK ALL SHARP EDGES
 .010 MAXIMUM
 CONFORMANCE TO STANDARDS:
 ASME Y14.5M
 ANSI/AWS D14.1

TOLERANCE
 1/X ± 1/16

Diagram I. Actuators IO, 474 CPU.



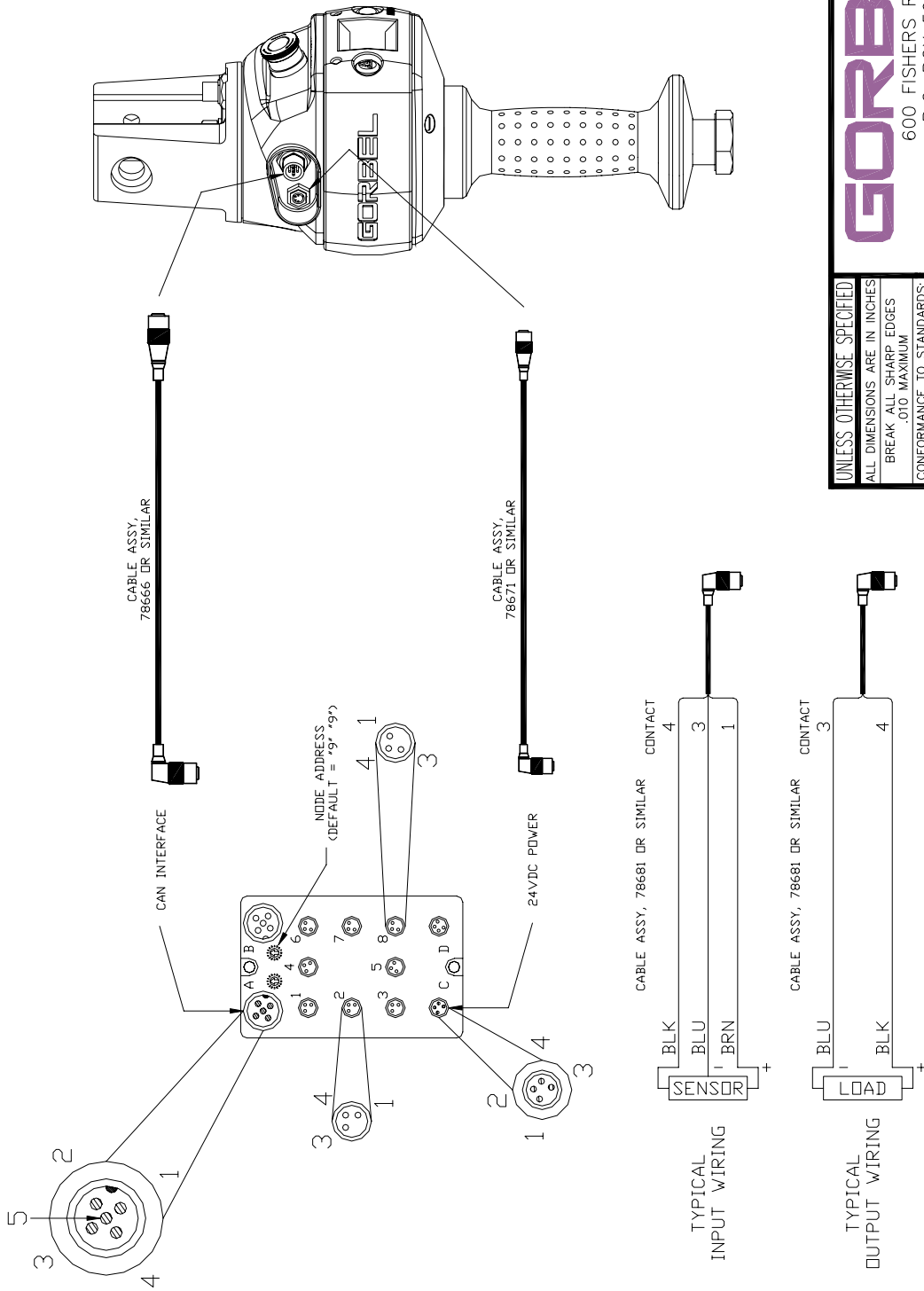


Gráfico J. manija de E/S de modelo al por menor, de diapositivas.

GORBEL
 600 FISHERS RD
 P.O. BOX 593
 FISHERS, N.Y. 14453

UNLESS OTHERWISE SPECIFIED
 ALL DIMENSIONS ARE IN INCHES
 BREAK ALL SHARP EDGES
 .010 MAXIMUM
 CONFORMANCE TO STANDARDS:
 ASME Y14.5M
 ANSI/AWS D14.1
 TOLERANCE

TITI F: HAND/F IO DFTAIL

NOTE: WIRE COLORS REFLECT MANUFACTURER SUPPLIED CABLES

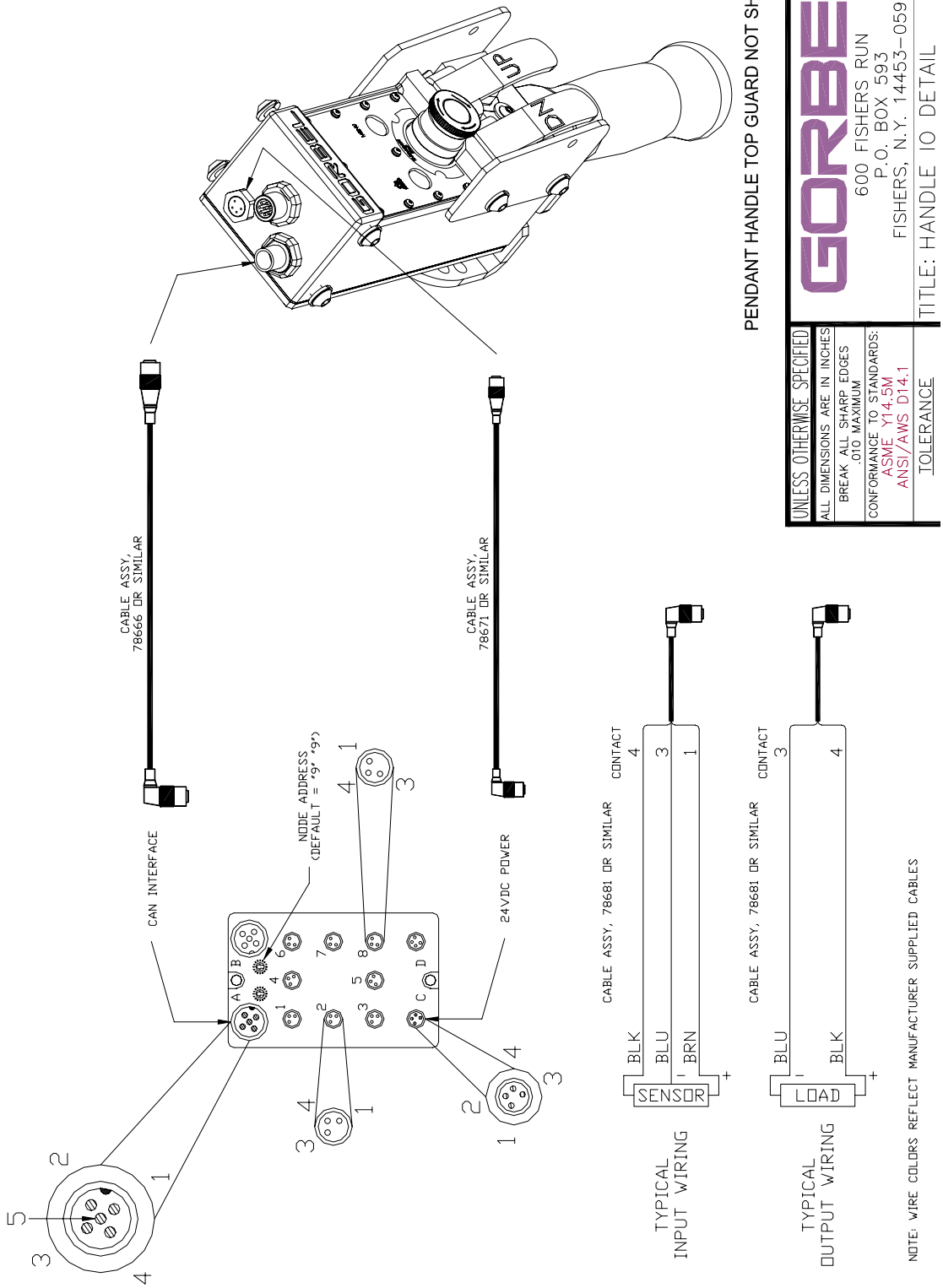


Diagrama K. manija de E/S Modelo al por menor, Independiente.

SOLUCIÓN DE PROBLEMAS

Solución de problemas básicos

Sí no	Solución posible
No hay en la pantalla LCD en el mango.	<p>Nota: La pantalla LCD pasa al modo de protector de pantalla después de 10 minutos de no utilización.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Verificar la correcta alimentación de CA en el actuador. • Compruebe las conexiones del cable de la bobina en el mango y el actuador. • Compruebe el estado general del cable de la bobina. Puedes buscar Cables rotos o expuestos.
Hay una falta o mensaje de advertencia que aparecen en la pantalla LCD en el mango.	<ul style="list-style-type: none"> • Borre el fallo según las instrucciones en la pantalla LCD. • Restablecer el paro de emergencia en el mango. • Recicle la alimentación de CA. Nota: la red eléctrica debe ser desconectado del actuador desenchufando el actuador de la fuente de alimentación de CA o el poder de desconectar mediante un interruptor o un método similar.
El LED rojo o azul, o ambos, la manija en el control están encendidas o parpadeando	<ul style="list-style-type: none"> • Consulte el sistema de diagnóstico de fallos gráfico en la página 39.
La unidad no subir o bajar la carga.	<ul style="list-style-type: none"> • Asegúrese de que está en el modo RUN. • Compruebe la configuración de los límites virtuales si está equipado con esa opción. • Compruebe que no están en condición de sobrecarga. • Compruebe que el haz de operador actual es de si tiene un deslizamiento manejar. • Si usted está usando guantes oscuros, eliminar y tratar el deslizamiento manejar de nuevo. • Compruebe las conexiones del cable de la bobina en el mango y el actuador. • Verifique que el deslizamiento manopla o colgante manejar las palancas se mueven sin problemas. • Compruebe que la empuñadura de goma se mueve libremente con un deslizamiento manejar o que las palancas se mueven libremente con un colgante manejar. • Verifique que no haya interferencia entre el mango y objetos extraños, las superficies de trabajo, etc
La unidad es demasiado lento o demasiado rápido.	<ul style="list-style-type: none"> • Ajuste la velocidad en el modo PROGRAM. • Compruebe para la reducción de velocidad de ajuste en el programa de límites virtual si cuenta con esa opción.
La unidad no acelerar al ritmo deseado.	<ul style="list-style-type: none"> • Ajustar la respuesta en el modo PROGRAM. • Asegúrese de que usted no está tratando de "arrebatar" la carga. • Verifique el peso de la carga. Si usted está cerca del límite de sobrecarga, trate de levantar a una velocidad reducida.
La unidad no subir o bajar la carga a la altura deseada.	<ul style="list-style-type: none"> • Compruebe la configuración de los límites virtuales en modo PROGRAM. • Compruebe si la cuerda de alambre. • Compruebe si usted tiene o no un cable extendido con un cable de la bobina de longitud estándar. • Compruebe si el cable se ha modificado (abreviado) por cualquier motivo). • Verifique que no haya interferencias con objetos extraños, herramientas, superficies de trabajo, etc
El actuador está extremadamente ruidosos.	<ul style="list-style-type: none"> • Compruebe el estado del cable. • Verifique que no haya daño externo al actuador cubre.
Flotador de modo no funciona correctamente.	<p>Nota: Consulte las especificaciones técnicas, página 41, para una velocidad máxima de Easy Mode® brazo del flotador.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Compruebe que el sistema tiene la opción de modo de flotador. • Verifique que el LED azul en el mango se ilumina. • Compruebe si la pantalla LCD indica que está en el modo de flotador. • Compruebe que el modo de flotador no ha agotado el tiempo porque el sistema no se ha utilizado durante 60 segundos. • Asegúrese de que la unidad es estable cuando se inicia el modo de flotador. • Compruebe que los datos de carga es de lectura con precisión en la pantalla LCD. • Verificar la capacidad del puente. Compruebe que la desviación excesiva en el puente. • Verifique si hay interferencia evidente con el cable de la bobina o mango.
Sólo unidad de alimentación va en la dirección ascendente.	<ul style="list-style-type: none"> • Compruebe la configuración de los límites virtuales si está equipado con esa opción. • Compruebe que el cable no está en condiciones de holgura. • Verifique que no haya interferencias evidentes con la carga o el mango. • Asegúrese de que usted no está en el límite inferior del sistema. • Compruebe las conexiones del cable de la bobina en el mango y el actuador. • Compruebe el estado general del cable de la bobina. Puedes buscar Cables rotos o expuestos.
Sólo unidad de alimentación va en la dirección abajo.	<ul style="list-style-type: none"> • Compruebe la configuración de los límites virtuales si está equipado con esa opción. • Asegúrese de que usted no está en el límite inferior del sistema. • Compruebe que no se encuentran en una situación de sobrecarga. • Verifique que no haya interferencias evidentes con la carga o el mango. • Compruebe las conexiones del cable de la bobina en el mango y el actuador. • Compruebe el estado general del cable de la bobina. Puedes buscar Cables rotos o expuestos.
El mango es que no responde.	<ul style="list-style-type: none"> • Compruebe si hay error 501 o 11000. • Compruebe que el cable no está en condiciones de holgura en el arranque. • Verifique que la unidad no está en el límite alto. • Verifique que la manija de modo que no ha agotado el tiempo debido a que el mango se ha disparado, pero no se utiliza durante 45 segundos. Suelte el mango garantizar ningún obstáculo a la diapositiva manija para el operador actual del interruptor sensor o el mango colgante UP o DN palanca.

Si las posibles soluciones no funcionan, consulte el Manual de servicio opcional disponible en Gorbel.

SOLUCIÓN DE PROBLEMAS (CONTINUACIÓN)

Diagnóstico de errores del sistema gráfico

Bajo ciertas condiciones, un fallo del sistema o un mensaje de advertencia puede aparecer en la pantalla LCD o el Easy Arm® a lo largo de manejar, ya sea con el rojo o azul LED parpadea. El mensaje de fallo del sistema o de alerta puede ser uno de los siguientes:

1. Fallo de comandos - describe los fallos detectados por el PLC durante la ejecución de un comando que da lugar a un cierre del sistema con un mensaje que aparecen en la pantalla LCD.
2. Advertencia de comandos - describe una condición que permita que el sistema siga funcionando con un mensaje que se muestra en la pantalla LCD hasta que el mensaje se borra con el modo de programación. Nota: La advertencia se elimina a través del modo de programa o en bicicleta el poder o la parada de emergencia si la advertencia no sea repetitivo.
3. ACOPOS culpa Drive - describe las fallas detectadas en la unidad que se traducen en una parada y un mensaje de unidad de culpa que aparecen en la pantalla LCD.

La recuperación de estos pueden requerir la prueba de ciclos de encendido / apagado del interruptor de parada de emergencia o la fuente de alimentación de CA. Nota: Este último debe ser realizado por desconectar el cable de alimentación, mediante un dispositivo de desconexión eléctrica o de un disyuntor.

También es posible que la eliminación de fallos puede requerir una acción correctiva más específicos, tales como la recarga del software del sistema (véase el Manual de servicio opcional), en sustitución del cable, el control de entrada externa determinados módulos de salida o alguna otra tarea relacionada con el servicio. Si el control es necesario, con su Gorbel® distribuidor o póngase en contacto Gorbel® Inside Sales en 800-821-0086 para obtener ayuda.

Utilice la tabla siguiente para identificar las acciones correctivas apropiadas para la condición específica de falla:

Falla Categoría	Error # LCD muestra	LCD el mensaje de error	Acción Correctiva
	1 - 9, 100 - 105, 110 - 122, 300 - 310	DOWNLOAD PROGRAM	Ciclo de encendido
	200, 201, 203, 204	CHK PLC HARDWARE	Ciclo de encendido
	202, 205, 206	CHK DRIV STATUS	Ciclo de encendido
Comando Fallas	1600	EXTD S# NNNN	Ciclo de paro de emergencia
	0 ~ 9998		Ciclo de encendido
Comando Advertencias	10400, 10401, 10402, 10403, 11001	CONTACT GORBEL	Ciclo de encendido
	10500	REPLACE BATTERY	Ciclo de encendido
	11000	RELEASE SWITCHES	El servicio es requerido
	11002	RE-PROGM OVERLOAD	Siga las instrucciones del programa de sobrecarga
	11003	CHK HNDL HARDWARE	Ciclo de encendido
	11700, 11701	REPLACE WIREROPE	Borrar la cuenta de ciclo después de la sustitución de cable
	11800, 11801, 11802	CHK HNDL ELECTRIC	Ciclo de paro de emergencia
	11803, 11804, 11805	CHK LCD ELECTRIC	Ciclo de encendido
	11806, 11807, 11808	CHK I/O MODULE	Ciclo de encendido
	11000 ~ 65534		Ciclo de paro de emergencia
Unidad de Fallas	5034, 7045, 7046	ENCODER ERROR	Ciclo de paro de emergencia Reprogramar Posición
Todos los fallos otra unidad	1 ~ 64506		Ciclo de paro de emergencia o de energía

Si la acción correctiva no funciona, consulte el Manual de servicio opcional disponible en Gorbel.

SOLUCIÓN DE PROBLEMAS (CONTINUACIÓN)

ID	Programa Estatal	Sub-Estado	Azul	Roja	Pantalla LCD de texto
1	Comprometido Parada de emergencia		Off	Off	Muestra "de parada de emergencia COMPROMETIDO". Este estado también se puede utilizar para solucionar problemas si el paro de emergencia está desactivada intencionalmente.
2	Modo de Programación		En	En	Sobrescribe fallo, advertencia o mensajes de servicio de alerta para permitir la corrección de la causa de los mensajes. Muestra "PROGRAMA DE MODO", pantallas de menú y elementos de selección. Por favor, consulte la sección "Modo de Programación" para obtener más detalles.
3	Modo fallo o error de disco		Off	En	LCD muestra si la unidad está en el error de comando o unidad, seguido de un número de fallas y un mensaje de corrección. Unidad se apaga hasta que se tomen medidas correctoras o en bicicleta la Parada de emergencia o de alimentación de CA principal.
4	Advertencia		Off	Rápido Flash	LCD unidad de muestra es en falta de advertencia, seguida de un número de fallas y un mensaje de corrección. Unidad todavía se le permite correr, pero los mensajes de advertencia sobrescribir otras normales ejecutando mensajes definidos en estos últimos casos.
5	Servicio de Atención		Rápido Flash	Off	Muestra avisos para repuestos recomendaciones y las que requieren atención inmediata, por ejemplo, alambre de cuerda o de reemplazo de la batería baja del PLC
6	Modo de servicio		Parpadeo lento	Parpadeo lento	Debido a MODO DE SERVICIO es la intención de postularse para fines especiales de diagnóstico, se muestra antes de Service advertencias tales como advertencias cuenta de ciclo. Múltiple de diagnóstico mensajes es probable que aparezca aquí como el producto de una conexión en directo mango, Estados pulsador (sólo un especial modo de lanzadera está en ejecución), etc
7	Inicio del proceso	Antes de modo Listo	En	En	Muestra "UNIDAD DE ENCENDIDO". Unidad es la puesta en marcha (encendido) y ejecutar los ajustes necesarios y el autodiagnóstico.
10.a	Modo de ejecución	Sobrecarga	Anterior	Parpadeo lento	Indica que la unidad está sobrecargada (fábrica o definidos por el usuario), mientras que la elevación.
10.b		Aún movimiento	Anterior	Parpadeo lento	unidad ndica mantiene inmóvil por un tiempo extenso, mientras que se ejecuta en una aplicación de modo de ejecución, tales como el modo de manejar, el modo de flotador, etc
10.c		El exceso de velocidad	Anterior	Parpadeo lento	Indica el modo de flotador de control superó el límite de exceso de velocidad y la unidad se está cerrando.
10.d		Modo de manejar	Anterior	Anterior	Muestra el modo de ejecución específica mensaje como RUN MODO JOG, MANGO, colgante o CUSTOM
		Modo de flotador	En	Off	Muestra los mensajes de modo de ejecución específicos, tales como "- ACTA - - DATOS -" y MODO DE EJECUCIÓN DEL FLOTADOR. El primer mensaje indica cuando la unidad es la recogida de datos célula de carga para llevar a cabo el modo de flotador.
11.a	Personalizados Función # N	Pantalla 1	En	Off	Muestra los mensajes función personalizada para una función de movimiento personalizado (el modo de ejecución), que también requiere el uso de LEDs para la indicación. Más información se puede encontrar en la sección de descripción de funciones personalizadas.
11.b		Pantalla 2	En	En	
11.c		Pantalla 3	Parpadeo lento	Off	
11.d		Pantalla 4	Off	Parpadeo lento	
20	Listo el modo		Off	Off	Muestra ELEVADOR LISTO para indicar que la unidad está en punto muerto y se espera la respuesta.
20.a	Personalizados Función # N	Pantalla 1	En	Off	Muestra los mensajes función personalizada para una función personalizada que requiere también el uso de LEDs para la indicación mientras la unidad está funcionando a ralentí (en el arranque en frío). Más información se puede encontrar en la sección de descripción de funciones personalizadas.
20.b		Pantalla 2	En	En	
20.c		Pantalla 3	Parpadeo lento	Off	
20.d		Pantalla 4	Off	Parpadeo lento	

LED Gráfico: El gráfico abajo muestra el estado de las luces LED en diferentes estados.

ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

Serie	Serie Q	Serie iQ	Serie Q	Serie iQ
Capacidad máxima (de carga y herramientas)	330 lb	330 lb	165 lb	165lb
	150 kg	150 kg	75 kg	75 kg
Norma Abarca grúa	6, 8, 10, 12 y 14 ft	6, 8, 10, 12 y 14 ft	6, 8, 10, 12 y 14 ft	6, 8, 10, 12 y 14 ft
	1.83, 2.44, 3.05, 3.66 y 4.28 m	1.83, 2.44, 3.05, 3.66 y 4.28 m	1.83, 2.44, 3.05, 3.66 y 4.28 m	1.83, 2.44, 3.05, 3.66 y 4.28 m
Norma HUH grúa (altura de elevación)	6, 8, 10 y 11 ft	6, 8, 10 y 11 ft	6, 8, 10 y 11 ft	6, 8, 10 y 11 ft
	1.83, 2.44, 3.05 y 3.35 m	1.83, 2.44, 3.05 y 3.35 m	1.83, 2.44, 3.05 y 3.35 m	1.83, 2.44, 3.05 y 3.35 m
Grado de rotación del brazo	Primaria del brazo: 355 ° Secundaria del brazo: 320 °	Primaria del brazo: 355 ° Secundaria del brazo: 320 °	Primaria del brazo: 355 ° Secundaria del brazo: 320 °	Primaria del brazo: 355 ° Secundaria del brazo: 320 °
Velocidad máxima de elevación sin carga	90 ft/min	90 ft/min	180 ft/min	180 ft/min
	27 m/min	27 m/min	55 m/min	55 m/min
Velocidad máxima de elevación Fully Loaded	75 ft/min	75 ft/min	125 ft/min	125 ft/min
	23 m/min	23 m/min	38 m/min	38 m/min
Máximo modo de flotador (opcional) Velocidad de elevación	65 ft/min	65 ft/min	103 ft/min	103 ft/min
	20 m/min	20 m/min	31 m/min	31 m/min
Primary Lift Voltage (VAC)	220 +/- 10%	220 +/- 10%	220 +/- 10%	220 +/- 10%
Máxima corriente (Amps)	10	10	10	10
Ciclo de	H5	H5	H5	H5
Herramientas disponibles para la alimentación	Not Available	24VDC @ 0.5A	Not Available	24VDC @ 0.5A
Medios de elevación	3/16" de diámetro. 19x7 preformados cable de acero inoxidable	3/16" de diámetro. 19x7 preformados cable de acero inoxidable	3/16" de diámetro. 19x7 preformados cable de acero inoxidable	3/16" de diámetro. 19x7 preformados cable de acero inoxidable
	De diámetro 4.76mm. 19x7 preformados cable de acero inoxidable	De diámetro 4.76mm. 19x7 preformados cable de acero inoxidable	De diámetro 4.76mm. 19x7 preformados cable de acero inoxidable	De diámetro 4.76mm. 19x7 preformados cable de acero inoxidable
Rango de temperatura	41 - 122° F	41 - 122° F	41 - 122° F	41 - 122° F
	5 - 50° C	5 - 50° C	5 - 50° C	5 - 50° C
Rango de humedad (sin condensación)	35 - 90%	35 - 90%	35 - 90%	35 - 90%
Virtual Límites (límite superior, límite de potencia, reducción de velocidad)	Opcional	Norma	Opcional	Norma
Peso Precisión de visualización (opción con el modo de flotador)	* 2% + / - 0.5% por un metro	* 2% + / - 0.5% por un metro	* 2% + / - 0.5% por un metro	* 2% + / - 0.5% por un metro
UL / CSA certificado	N/A	N/A	N/A	N/A
Certificado CE	Opcional	Opcional	Opcional	Opcional
I / O del actuador				
Número de entradas, Tipo	N/A	8, Hundimiento	N/A	8, Hundimiento
Corriente de entrada a 24 VDC	N/A	6ma	N/A	6ma
Número de salidas, tipo	N/A	8, FET	N/A	8, FET
Corriente continua / canal (Amps)	N/A	0.5	N/A	0.5
Módulo de Máxima corriente (Amps)	N/A	0.5	N/A	0.5
Maneje con E / S del módulo				
Número de entradas, Tipo	N/A	8, Hundimiento	N/A	8, Hundimiento
Corriente de entrada a 24 VDC	N/A	4ma	N/A	4ma
Número de salidas, tipo	N/A	8, FET	N/A	8, FET
Corriente continua / canal (Amps)	N/A	0.5	N/A	0.5
Módulo de Máxima corriente (Amps)	N/A	0.5	N/A	0.5

* El porcentaje de referencia los valores de la unidad de capacidad nominal. El valor porcentual primero es el peor de los casos de repetición de peso al volver a la misma altura. De peso también puede variar por cada pie de los viajes y por lo tanto el + / - porcentaje. Un aumento dado lugar a "+", mientras que el movimiento a la baja como resultado "-". El importe de la fluctuación depende de la instalación de un cable de la bobina, la manguera de aire, peso de la carga, y el ángulo entre los brazos de primaria y secundaria.

Inspección del cable

1. Inspección frecuente

El operador u otra persona designada debe inspeccionar visualmente todas las cuerdas al comienzo de cada turno. Estas observaciones visuales deben estar preocupados con el descubrimiento de graves daños, como se indican a continuación, que puede ser un peligro inmediato:

- la distorsión de la cuerda, tales como torceduras, aplastamiento, destrenzado, enjaulamiento, desplazamiento de cadena principal, o protuberancia central;
- corrosión general;
- roto o cortado mechones;
- número, la distribución y el tipo de alambres rotos visibles (véase la siguiente sección sobre el reemplazo de la cuerda).

Cuando los daños sean descubiertos, la cuerda o se retirarán de servicio o dado una inspección que se detallan en la siguiente sección.

2. Inspección periódica

La frecuencia de inspección se determinará por una persona calificada y se basará en factores como la vida útil del cable como se esperaba determinado por la experiencia en la instalación en particular o instalaciones similares; la severidad del medio ambiente; porcentaje de la capacidad de los ascensores, las tasas de frecuencia de operación, y la exposición a las cargas de choque. Las inspecciones no tiene por qué ser iguales a intervalos de calendario y deben ser más frecuentes a medida que la cuerda se acerca al final de su vida útil.

Una persona designada deberá realizar inspecciones periódicas. Esta inspección se referirá a toda la longitud de la cuerda. Los alambres individuales exteriores, en las hebras de la cuerda deberá ser visible a esta persona durante la inspección. Cualquier deterioro que resulta en una pérdida apreciable de la fuerza original, como se describe a continuación, se ha señalado, y la determinación se hace en cuanto a si el uso adicional de la cuerda que constituyen un peligro:

- los puntos enumerados en la sección anterior sobre la inspección frecuente;
- la reducción del diámetro de la cuerda por debajo de diámetro nominal debido a la pérdida de soporte del núcleo, corrosión interna o externa o desgaste de los cables exteriores.
- gravemente corroídos o rotos los cables en las conexiones finales;
- muy corroídas, grietas, torceduras, gastada o mal aplicada conexiones finales.

Especial cuidado se debe tomar cuando las secciones de inspección de rápido deterioro, tales como las siguientes:

- secciones en contacto con las sillas, las poleas de equalización, o haces otra cuerda cuando el viaje es limitado;
- secciones de cuerda en o cerca de la terminal termina donde corroídos o rotos los cables pueden sobresalir;
- secciones sujetas a invertir las curvas;
- secciones de cuerdas que normalmente se oculta durante la inspección visual, tales como piezas de pasar por las poleas.

CABLE DE MANTENIMIENTO CUERDA

1. La cuerda se debe almacenar para evitar daños, la contaminación y el deterioro.
2. La cuerda se desenrolla o desenrollado de una forma para evitar que se doblen o de inducir un giro en la cuerda.
3. Antes de cortar la cuerda, los medios se utiliza para prevenir unlaying de la serie.
4. Durante la instalación, se deben observar para evitar el arrastre de la cuerda en la tierra o cerca de objetos que se raspa, nick, aplaste, ni provocar curvas cerradas.

ADVERTENCIA

Cuerda debe ser mantenido en una condición bien lubricado. Gorbel recomienda el uso de cadena y cable de aceite penetrante para la lubricación. Lubricante que se aplicó como parte de un programa de mantenimiento deberá ser compatible con el lubricante original (Prelube 6). Lubricante aplicable será del tipo que no impide la inspección visual. Inmediatamente después de la inspección, el lubricante debe ser aplicado antes de la cuerda es de nuevo en servicio. Esas secciones de cuerda que se encuentran por las poleas o escondido en los procedimientos de inspección y mantenimiento requieren una atención especial cuando las cuerdas lubricantes. El objeto de la lubricación de la cuerda es reducir la fricción interna y para evitar la corrosión.

CRITERIOS DE CABLE DE ALAMBRE DE REEMPLAZO

1. No hay reglas precisas se pueden dar para la determinación de la hora exacta para el reemplazo de la cuerda ya que muchos factores están involucrados. Una vez que una cuerda alcanza cualquiera de los criterios de extracción especificado, puede ser autorizados a operar hasta el final de la jornada de trabajo, basado en la sentencia de una persona calificada. La cuerda se sustituye después de que el trabajo por turnos, al final del día, o en el último momento antes de que el equipo utilizado por el siguiente turno de trabajo.
2. Criterios de eliminación para la sustitución cuerda será el siguiente:
 - en las cuerdas en funcionamiento, distribuidos al azar 12 alambres rotos en un laico o cuatro alambres rotos en una hebra en uno laico (diagrama L);
 - un alambre exterior roto en el punto de contacto con el núcleo de la cuerda, que ha trabajado su camino fuera de la estructura de la cuerda y sobresale o lazos fuera de la estructura de la cuerda;
 - desgaste de un tercio del diámetro original de fuera de hilos individuales;
 - retorcimiento, trituración, enjaulamiento, o cualquier otro daño resultante de la distorsión de la estructura de la cuerda;
 - evidencia de daño por calor por cualquier causa;
 - reducciones de diámetro nominal superior a $1 / 64$ "(0.4 mm) para $1 / 4$ " (6,35 mm) de diámetro o cuerda de $3/16$ " (4,76 mm) de diámetro cuerda.
3. Roto criterios eliminación de cables de alambre de funcionamiento se aplica a la cuerda en las poleas de acero y tambores. Sin embargo, los resultados de las pruebas internas han demostrado que el reemplazo de la cuerda sigue los mismos criterios, independientemente de la polea o tambor material.
4. Se prestará especial atención a las conexiones finales. Sobre el desarrollo de dos alambres rotos junto a una conexión de socket final, la cuerda debe ser resocketed o reemplazado. Resocketing no se trató si la longitud de la cuerda resultante será insuficiente para el funcionamiento adecuado.
5. Cuerda de repuesto y las conexiones tendrán una potencia de la fuerza por lo menos tan grande como la cuerda original y conexión proporcionada por el fabricante del polipasto. Un fabricante de cuerda, el fabricante de elevación, o una persona calificada deberá especificar cualquier desviación con respecto a su tamaño original, grado, o la construcción.

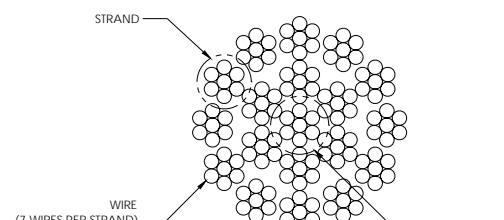


Diagrama L. 19x7 alambre preformadas
Composición cuerda.

INSTRUCCIONES DE CABLE DE ALAMBRE DE REEMPLAZO

ADVERTENCIA

Sustitución de cable se va a realizar por el personal de mantenimiento cualificado.

La eliminación de la cuerda de alambre existentes:

1. Asegúrese de que el cable de reemplazo es la misma longitud que la cuerda en la actualidad en la unidad de actuación.
 - A. Asegúrese de que no hay carga en la empuñadura, gancho de carga ponderada (de techo) o efector final.
 - B. Si se utiliza más lento ajuste, claro (reset) en el mango o colgante manejar la pantalla de menú. Si utilizando los límites virtuales, claro (reset) en el mango o el colgante manejar la pantalla de menú.
 - C. Retire la herramienta final.
 - a. Deslice el mango: Con una llave de 24 mm y el trinquete, quite la tuerca del tornillo de la manija de hombro cabeza hueca, a continuación, utilizar una llave hexagonal M8 y quitar (desenroscar) tornillo Allen hombro del mango. Esto hará que se desprenden de dedal de cable. Ajuste la manija en un banco o una mesa para apoyarlo y no estirar el cable de la bobina.
 - b. Colgante de la manija: Quite el gancho ponderada o efector final de la cuerda de eliminar el clip y el perno y dejar de lado.
2. Con una llave hexagonal de 3 mm, retirar los cuatro tornillos de cabeza redonda en la portada.
3. Quite la cubierta delantera del actuador y dejar de lado hacia arriba para su uso como recipiente para mantener las piezas en el futuro. Nota: Tenga cuidado de no ponerte en contacto con placa de circuito.
4. Va en la dirección hacia abajo, enrolle la cuerda de tambores utilizando el botón de desplazamiento hacia abajo, manteniendo la tensión en el cable con la otra mano lleva un guante. Continúe hasta el nivel más bajo está ocupado.
5. Inserte un destornillador de tamaño mediano entre el anillo de desgaste de color blanco y el actuador del bastidor negro donde sale el cable del actuador (lado derecho). Esto evitará que el interruptor de holgura desactivado mientras corría por el resto de la cuerda (diagrama M).
6. Frente a la unidad con placa de circuito a la izquierda y el cable de la derecha.

Nota: Los dos pasos siguientes se debe hacer al mismo tiempo.

7. Con un destornillador o una llave hexagonal larga, llegar por la parte delantera del actuador y localizar la cabeza superior hueca la cabeza del tornillo hacia arriba por debajo del final de carrera inferior. Totalmente empujar el tornillo hasta que no se puede mover más (que es por resorte). Mantenga la presión sobre ella (diagrama N).
8. Con la mano derecha, presione el botón de desplazamiento hacia abajo mientras se ve el tambor gire dos vueltas completas en la dirección de las agujas del reloj. El tambor debe parar de forma automática con el retenedor de cable visible en la posición de las 3 en el tambor.



Diagrama de M. Inserte un destornillador entre el anillo de vestir de blanco y la emisión del actuador donde sale el cable del actuador.

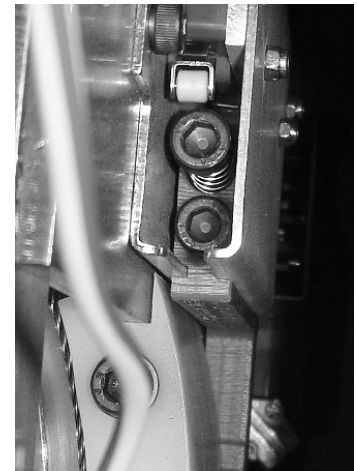


Diagrama N. Busque toma la cabeza de cabeza del tornillo y totalmente empujarlo hasta que no se puede mover más.

INSTRUCCIONES PARA CAMBIAR EL CABLE DE ALAMBRE (CONTINUACIÓN)

La eliminación de la cuerda de alambre existente (Continuación):

9. Desde los finales de carrera es un plomo de color gris que se conecta a la placa de circuito. Su ubicación conectados es de aproximadamente dos pulgadas por el lado derecho de la placa de circuito denominado "límites". Tire suavemente del cable de la bujía para desconectar el enchufe de la placa (diagrama O).
10. Usando una llave de 13 mm de duración indefinida, no aflojar, quitar las dos tuercas de la brida y quitar el soporte de refuerzo.
11. Con una llave hexagonal de 4 mm, retire los cuatro tornillos de M5 de cabeza que sujetan el soporte del tablero de circuito gira sobre un eje a la placa de soporte delantero. Dos tornillos se encuentran en la parte superior y dos en la parte inferior del soporte. Coloque los tornillos en la tapa frontal de plástico. Swing soporte hacia usted y hacia la izquierda (diagramas P y Q).
12. Con una llave hexagonal M5, M6, retire los dos tornillos de cabeza hueca de las puertas de tambor. Saque la puerta de rosca hacia usted. Coloque la puerta y el hardware de la cubierta frontal (diagrama I).
13. Con una llave hexagonal M6, M8 quite los dos tornillos de cabeza hueca de la retención de la cuerda de color azul y el retén deslice del fin de la cuerda hacia usted. Juego de retén y los tornillos de la cubierta frontal (Diagrama S).
14. Sujete la cuerda de alambre con la mano derecha donde sale actuador. Mantenga la cuerda se doble mientras se empuja la cuerda hacia arriba para sacar la manga evitar que el ancla del canal. Si esto no funciona, utilice un destornillador mediano (plana) deslizante hacia arriba entre la cuerda y el tambor de la cuerda progresivamente palanca de anclaje canal al mismo tiempo empujando hacia arriba en la cuerda. Retire la cuerda del actuador con la abertura en la parte inferior, una vez derrocado.

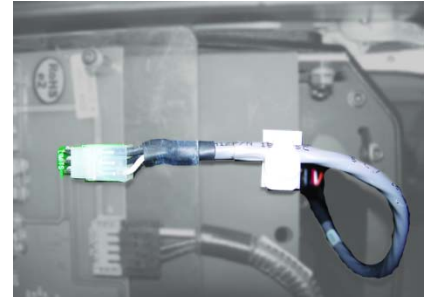


Diagrama O. Hale suavemente el interruptor gris límite de plomo cableado para desconectar el enchufe de la placa.

Comienzo de la página



Parte inferior



Diagramas P & Q. Retire los cuatro tornillos de M5 de cabeza (dos en la parte superior, dos en la parte inferior) que sujetan el soporte del tablero de circuito gira sobre un eje a la placa de soporte delantero.

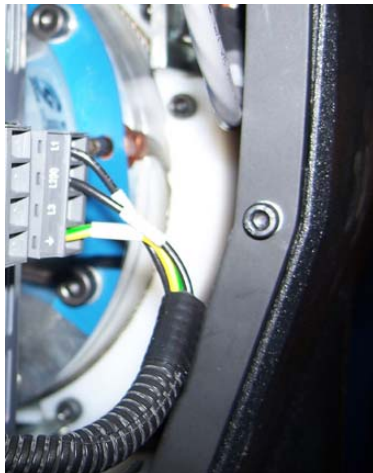


Diagrama R. Quite los dos tornillos de M6 de cabeza de las puertas de tambor.



Diagrama de S. Retire los dos tornillos de M8 de cabeza y retención deslice del fin de la cuerda hacia usted.

CABLE DE REEMPLAZO DE INSTRUCCIONES (Continuación)

La instalación del cable nuevo:

1. Agarre el extremo de la cuerda de anclaje (no dedal) y hacer un giro en la mano enguantada de aproximadamente tres pulgadas de la final (tratar de doblar la cuerda para hacer un radio de curvatura).
2. Inserte el cable en el actuador a través del anillo de desgaste con la mano derecha, mientras que el extremo de estar engarzado en el local con la mano izquierda. Esto implicará asientos de la cuerda en el canal de radio después.
3. Tira hacia abajo de la cuerda en el lugar de salida del actuador del asiento del remache en el local por completo.
4. Instale la placa de retención cuerda sobre el extremo del cable e instalar los dos M8 tornillos de cabeza hueca y arandelas de seguridad. Par de hardware para comprimir totalmente arandelas de seguridad.
5. Asegúrese de que la cuerda está sentado en el canal de radio y el cable de instalar la puerta posterior de la unidad asegurándose de que la guía de la cuerda (recorte) lateral se introduce por primera vez y los extremos se deslizan sobre guías libremente. Fije el montaje de la puerta cuerda junto con el hardware que quitó antes. Par de hardware para comprimir las arandelas de seguridad.
6. Instale (diapositivas) los montantes soporte de refuerzo en los canales y apriete los dos tuercas de la brida de 13 mm. A continuación, el circuito de oscilación del soporte del tablero cerrado hacia la placa y fije la placa con los cuatro que quitó tornillos de cabeza hueca y arandelas de seguridad. Par de hardware para comprimir las arandelas de seguridad.
7. Límite de Plug cable del interruptor del tablero de circuito en los "límites" receptáculo toma de la lengüeta de retención en el enchufe que está hacia arriba.
8. Con un paño limpio de algodón envuelto alrededor de la entrada del actuador cuerda suelta cerca, tire hacia abajo de la cuerda y pulse el botón de desplazamiento hacia arriba la cuerda que permite pasar a través de un paño de limpieza como se está envuelta en el tambor. Continuar cargando la cuerda en el tambor con el botón de desplazamiento hasta las tres revoluciones del tambor se han completado.
9. Retire destornillador entre el anillo actuador y el desgaste.
10. Instale la cubierta frontal en actuador verificando que todos los cuatro tornillos están alineados con las pestañas antes de enhebrar.
11. Si se utiliza cable de la bobina, que la cuerda que se inserta a través del centro de las bobinas.
12. Conecte el cable de la cuerda a la manija, el gancho ponderado, o efector final en el orden inverso al de desmontaje.
13. Perdí los límites virtuales y / o disminuir valores.

Ajuste de la holgura de primavera

1. Desconecte la alimentación a la unidad desconectando o bloqueando en su origen el poder. Quite la cubierta trasera del lado más largo del Easy Arm® utilizando una llave hexagonal M3 para quitar el botón M5 tornillos de cabeza y las arandelas. Deslice con cuidado la parte trasera cubierta de la fundición del actuador.
2. Busque la primavera holgura sobre el motor, junto al alojamiento (T diagrama). La primavera de parafina y se mantiene en su lugar por un soporte en un lado y una argolla en el otro. Para ajustar la primavera floja, utilice un M10 (o 7 / 16 ") llave para aflojar la tuerca en el interior de la argolla y luego apretar la tuerca exterior mientras se mantiene la argolla fija para evitar que gire con la tuerca (diagrama U). Sólo debe tomar un par de vueltas para aumentar la fuerza del muelle.

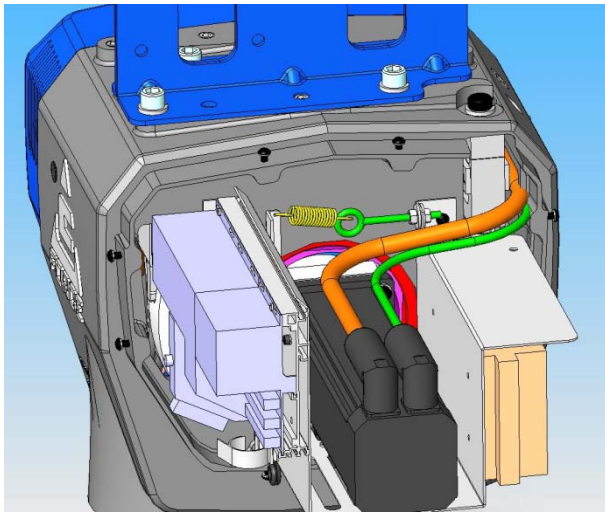


Diagrama T.

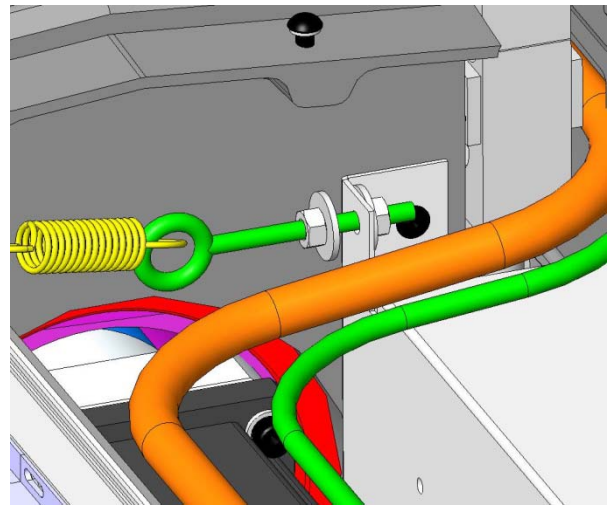


Diagrama U.

3. Si la primavera es muy apretado, es posible que experimente algunos comentarios cuando se trata de mover un G360™ descargadas desde la parte superior de su recorrido. Si es posible esto antes de poner la tapa.
4. Después de ajustar la primavera, recuerde que debe apretar la tuerca de dentro hacia abajo para asegurarse de que las estancias de la primavera de holgura en su lugar después si se ha ajustado.
5. Vuelva a colocar la cubierta trasera deslizando con cuidado la tapa trasera sobre el motor, la CPU y la fuente de alimentación y alineando los orificios de los soportes adjuntos a la emisión del actuador. Instale el botón M5 tornillos de cabeza y las arandelas.

JUEGOS DE REPUESTOS RECOMENDADOS

Aquí está una lista de los kits de piezas de repuesto se recomienda. Le animamos a que tienen piezas de repuesto a la mano para limitar el tiempo de inactividad potencial si su unidad experimenta problemas. Para solicitar cualquiera de estos kits, por favor, consulte con su distribuidor autorizado Gorbel®.

Usted tendrá que conocer su especificación del sistema, como la capacidad, la carretilla de una silla de altura, altura de elevación y Span (si es aplicable a su unidad).

Nivel Uno El kit incluye:

Una cuerda de alambre de la Asamblea

Un cable en espiral de la Asamblea

Nivel Dos El kit incluye:

Una cuerda de alambre de la Asamblea

Un cable en espiral de la Asamblea

Un Kit de hardware

Nivel Tres El kit incluye:

Una cuerda de alambre de la Asamblea

Un cable en espiral de la Asamblea

Un Kit de hardware

Un eslabón giratorio Kit *

* Si su sistema está equipado con una manija en suspensión colgante puede utilizar el Kit de nivel dos, porque no será necesario el kit del eslabón giratorio.

- Todos los kits se pueden utilizar en el G-fuerzas o armas fácil, independientemente de su capacidad.

GARANTÍA LIMITADA

Se acuerda que el equipo adquirido a continuación está sujeta a la siguiente garantía limitada y no otro. Gorbel Incorporated ("Gorbel"), garantiza el manual de push-pull Grúas Estación de trabajo, brazo de grúa, grúas pórtico y de los productos están libres de defectos en materiales o mano de obra por un período de diez años o 20.000 horas de uso de la fecha de embarque. Gorbel garantiza que el motorizado estación de trabajo de grúas y productos horca de la grúa de estar libres de defectos en materiales o mano de obra por un período de dos años o 4.000 horas de uso a partir de la fecha de envío. Gorbel garantiza que el G-Force® y Easy Arm® productos están libres de defectos en materiales o mano de obra por un período de un año o 2.000 horas de uso a partir de la fecha de envío. Esta garantía no cubre fallas o funcionamiento defectuoso causado por el uso en exceso de la capacidad recomendada, mal uso, negligencia o accidente, y modificaciones o reparaciones no autorizadas por Gorbel. Ningún sistema se modificó después de la fabricación sin la autorización por escrito de Gorbel, Inc. Cualquier modificación de campo realizado en el sistema sin la autorización por escrito de Gorbel, Inc. anulará obligación Gorbel de garantía. OTROS QUE SE CITA EN EL PRESENTE, NO HAY OTRA GARANTÍA EXPRESA, Y NINGUNA GARANTIA, ORAL O ESCRITA, INCLUYENDO PERO NO LIMITADO A LAS GARANTÍAS DE COMERCIALIZACIÓN O IDONEIDAD PARA UN PROPÓSITO PARTICULAR POR Gorbel CON RESPECTO A SUS PRODUCTOS Y TODAS LAS GARANTÍAS TALES QUEDAN EXPRESAMENTE RENUNCIA. Gorbel NO SERÁ RESPONSABLE BAJO NINGUNA CIRCUNSTANCIA DE CUALQUIER DAÑO INCIDENTAL, ESPECIAL Y / O DERIVADOS DE NINGÚN TIPO, YA SEA O NO previsible, INCLUYENDO PERO NO LIMITADO A DAÑOS POR PÉRDIDA DE BENEFICIOS Y TODOS LOS DICHOS DAÑOS ACCIDENTALES, ESPECIALES Y / O EMERGENTES POR LA PRESENTE TAMBIÉN EXPRESAMENTE RENUNCIA. obligación Gorbel y de Comprador o el único recurso del usuario final en virtud de esta garantía se limita a la sustitución o reparación de productos Gorbel en la fábrica, o en la discreción de Gorbel, en un lugar designado por Gorbel. Comprador o usuario final será el único responsable de todos los costos de flete y de transporte incurridos en conexión con cualquier trabajo de la garantía proporcionada por Gorbel a continuación. Gorbel no será responsable por cualquier pérdida, daño o perjuicio a personas o bienes, ni de los daños de cualquier tipo que resulte de un fallo o funcionamiento defectuoso de cualquier material o equipo proporcionado a continuación. Componentes y accesorios no fabricados por Gorbel no están incluidos en esta garantía. Comprador o usuario final remedio para los componentes y accesorios no fabricados por Gorbel está limitada y determinada por los términos y condiciones de la garantía proporcionada por los respectivos fabricantes de dichos componentes y accesorios.

A) DE GARANTÍA IMPLÍCITA DE COMERCIALIZACIÓN:

Gorbel y el Comprador de acuerdo en que la garantía implícita de comerciabilidad está excluido de esta transacción y no se aplicará a los productos involucrados en esta transacción.

B) RENUNCIA DE GARANTÍA IMPLÍCITA DE IDONEIDAD PARA UN FIN PARTICULAR:

Gorbel y el Comprador de acuerdo en que la garantía implícita de aptitud para un propósito particular, está excluido de esta transacción y no se aplicará a los productos involucrados en esta transacción.

C) RENUNCIA DE GARANTÍA EXPRESA: Gorbel agentes, o agentes de un comerciante, o agentes distribuidor puede haber hecho declaraciones orales sobre la maquinaria y equipos descritos en esta transacción. El comprador también está de acuerdo en que dichas declaraciones no son parte de esta transacción.

D) RENUNCIA DE ESPECIAL, debidamente sellada por: Gorbel El comprador acepta que cualquier reclamación hecha por el comprador, que es incompatible con las obligaciones Gorbel y los recursos de garantía que acompaña a los productos Gorbel, y en concepto de daños particulares, especiales, incidentales o consecuentes, están expresamente excluidos .

E) proveedor o distribuidor NO UN AGENTE: Gorbel y el Comprador acuerdan que el comprador se ha puesto sobre aviso de que concesionario o distribuidor no es el agente Gorbel en ningún respeto por cualquier razón. Gorbel y el Comprador también acuerda que el comprador se ha puesto sobre aviso de que concesionario o distribuidor no está autorizado a incurrir en obligaciones o para hacer ninguna representación o garantía en nombre distinto de los expresamente establecidos en la garantía Gorbel los prestados en relación con su producto Gorbel es.

F) FUSIÓN: Este contrato de garantía constituye una expresión escrita definitiva y completa de todos los términos y condiciones de esta garantía y es una declaración completa y exclusiva de los términos.

G) PINTURA: Cada grúa (excluyendo los componentes) recibe un trabajo de pintura de calidad antes de salir de fábrica. Desafortunadamente, no hay pintura proteger contra los abusos recibidos durante el proceso de transporte a través de transporte público. Hemos incluido al menos un (1) doce aerosol onzas de retoque con cada grúa ordenó (a menos que pintura especial se ha especificado). Si la pintura adicional, comuníquese con un Gorbel® representante de ventas al 1-800-821-0086 o 1-585-924-6262.

Título y Posesión: La propiedad de la maquinaria y equipos descritos en la propuesta anterior se mantendrá con la Gorbel y no pasará al Comprador hasta la cantidad correspondiente a este documento convenido el pago ha sido pagado en su totalidad en efectivo.

Reclamos y Daños: Salvo que se indique por escrito, los bienes y equipos serán a riesgo del comprador en y después del parto deseado para el envío al transportista. Gorbel en ningún caso ser considerado responsable de los materiales suministrados o trabajos realizados por cualquier persona que no sea ella o de su mandatario o agente.

Cancelaciones: Si se hace necesario que el comprador de cancelar este pedido en su totalidad o en parte, a la vez que se lo aconsejen Gorbel por escrito. Una vez recibida la notificación por escrito todo el trabajo se detendrá inmediatamente. Si la orden implica sólo disponible inmediatamente, un cargo de único del 15% del precio de compra será debido y pagadero por el Comprador a Gorbel. Los artículos comprados específicamente para el pedido se cancela, se imputarán de acuerdo con los gastos de cancelación de nuestro proveedor más el 15% para la manipulación en nuestra fábrica. El coste de la materia y / o trabajo empleado en la fabricación general de la orden se cobrará por sobre la base de los costos totales de Gorbel hasta el momento de la cancelación de más un 15%.

Devoluciones: No se requiere equipo, materiales o elementos pueden ser devueltos a Gorbel sin autorización expresa por escrito para hacerlo.

El cargo adicional Plazo: Si el retraso Comprador o interrumpe el progreso del rendimiento deseado, o haga cambios a realizar, el comprador se compromete a reembolsar Gorbel de gastos, en su caso, incidente de dicho retraso.

Los cambios y alteraciones: Gorbel reserva el derecho de hacer cambios en los detalles de construcción del equipo, que a su juicio, será en el interés del comprador, hará que cualquier cambio o adiciones a los equipos que pueden ser acordados en escrito por el comprador, y Gorbel no está obligado a realizar cambios en los productos vendidos con anterioridad a cualquier cliente.

Tercer Partido de Acción: En caso de Gorbel tienen que recurrir a la acción de terceros para recoger cualquier cantidad adeudada después de que (30) días a partir de la fecha de la factura, el comprador se compromete a pagar los costos de cobranza, honorarios razonables de abogados, costas judiciales y los intereses legales.

OSHA Responsabilidades: Gorbel se compromete a cooperar plenamente con el Comprador en el diseño, la fabricación o adquisición de elementos de seguridad o dispositivos que cumplen con las regulaciones de OSHA. En el caso de equipos adicionales o mano de obra será aportada por Gorbel, será a precios y tipos normales vigentes en ese momento, o que puedan ser de mutuo acuerdo en el momento de la instalación adicional.

Igualdad de Oportunidades en el Empleo: Gorbel se compromete a adoptar medidas positivas para garantizar la igualdad de oportunidades laborales para todos los solicitantes de empleo y los empleados sin distinción de raza, color, edad, religión, sexo, origen nacional, discapacidad, veteranos, o estado civil. Gorbel se compromete a mantener las instalaciones de trabajo no segregado y cumplir con las normas y reglamentos de la Secretaría de Trabajo o de lo dispuesto por la ley o decreto.

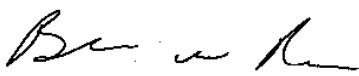
Declaración de conformidad CE

Por la presente, Gorbel Inc. declara que este equipo de manejo de materiales en el cumplimiento de los requisitos esenciales y otras disposiciones pertinentes que se enumeran a continuación.

EMC Directive:	2004/108/EC	
Generic Emissions Standard:	EN 61000-6-4:2001	
Product Specific Emissions:	EN 55011	Generic Immunity Standard:
	EN 61326-1:1997	EN6100-6-2: 2001
Immunity:	EN 61000-4-2	Electrostatic Discharge
	EN 61000-4-3	Radiated Susceptibility
	EN 61000-4-4	Electrical Fast Transient/Burst
	EN 61000-4-5	Surge
	EN 61000-4-6	Conducted Susceptibility
Low Voltage Directive:	98/68/EEC	
Standard:	EN 61010	Equipment for Measurement, Control, &
Laboratory Use		
Machinery Directive:	98/37/EEC	
Standard:	EN 60204	Safety of Machinery
	EN 81-3:2000	"Safety rules for the construction and installation of lifts-Part: 3 Electric and hydraulic service lifts
	prEN 81031	"Safety Rules for the construction and installation of lifts-Lifts for the transport of goods only-Part: 31 Accessible goods only lifts

Manufacturer's Name:	Gorbel
Manufacturer's Address:	600 Fishers Run P.O. Box 593 Fishers, NY 14453-0593
Product:	Easy Arm
Model Number:	Q
Accessories:	All

Signature: _____


Blake Reese
Product Development Electrical Engineer
Gorbel, Inc.
600 Fishers Run, PO Box 593
Fishers, NY 14453
Phone: 585-924-6262
Fax: 585-924-6273



Declaración de conformidad CE

Por la presente, Gorbel Inc. declara que este equipo de manejo de materiales en el cumplimiento de los requisitos esenciales y otras disposiciones pertinentes que se enumeran a continuación.

EMC Directive: 2004/108/EC
Generic Emissions Standard: EN 61000-6-4:2001

Product Specific Emissions: EN 55011
EN 61326-1:1997
Immunity: EN 61000-4-2
EN 61000-4-3
EN 61000-4-4
EN 61000-4-5
EN 61000-4-6
Low Voltage Directive: 98/68/EEC
Standard: EN 61010
Laboratory Use
Machinery Directive: 98/37/EEC
Standard: EN 60204

Generic Immunity Standard:
EN6100-6-2: 2001
Electrostatic Discharge
Radiated Susceptibility
Electrical Fast Transient/Burst
Surge
Conducted Susceptibility

Equipment for Measurement, Control, &

Safety of Machinery

EN 81-3:2000 "Safety rules for the construction and installation of lifts-Part: 3 Electric and hydraulic service lifts

prEN 81031 "Safety Rules for the construction and installation of lifts-Lifts for the transport of goods only-Part: 31 Accessible goods only lifts

Manufacturer's Name: Gorbel
Manufacturer's Address: 600 Fishers Run
P.O. Box 593
Fishers, NY 14453-0593
Product: Easy Arm
Model Number: iQ
Accessories: All

Signature: _____

Blake Reese
Product Development Electrical Engineer
Gorbel, Inc.
600 Fishers Run, PO Box 593
Fishers, NY 14453
Phone: 585-924-6262
Fax: 585-924-6273



INSPECCIÓN Y MANTENIMIENTO

Gorbel® EASY ARM® INSPECCIÓN Y MANTENIMIENTO.			
PUNTO	COMPONENTE	MANTENIMIENTO	FRECUENCIA *
1	Cuerda de alambre	Compruebe que la distorsión de la cuerda como torceduras, aplastamiento, destrenzado, enjaulamiento, desplazamiento de cadena principal o central saliente, general de filamentos a la corrosión, rotas o cortadas, y el número, distribución y tipo de alambres rotos visibles.	Inicio de cada turno
2	Cuerda de alambre	Mantenimiento que se indican en un (1), así como la reducción del diámetro de la cuerda por debajo de diámetro nominal debido a la pérdida de apoyo básico, interno o externo corrosión o desgaste de los cables externos; gravemente corroídos o rotos los cables en las conexiones finales, o muy corroídas, grietas, torceduras, gastada o mal aplicada conexiones finales.	Periódicamente (a determinar por mayoría cualificada sólo las personas)
3	Polea	Inspeccione las poleas locas para el desgaste excesivo. Sustituya las poleas inmediatamente si un desgaste excesivo o daño está presente.	Cada 90 días
4	Interruptores de límite	Compruebe que los interruptores de límite superior e inferior están funcionando correctamente. Compruebe que el interruptor de la holgura está funcionando correctamente. Reemplace los interruptores de inmediato si son defectuosos.	Inicio de cada turno
5	Asamblea de la bobina del cable	Asegúrese de que no hay excesivo desgaste del cable de la bobina causada por el cable. Compruebe si hay exceso de curvas o pellizcos. Compruebe que los conectores de desconexión rápida se encuentran bien sujetos. Asegurar la liberación de la tensión en el mango y el actuador estén bien apretados.	Inicio de cada turno
6	Manejar	Comprobar el buen funcionamiento de la manija. <ul style="list-style-type: none"> • Deslice el mango Solo - Revise el sensor del operador actual para el correcto la operación. Verificar la funcionalidad correcta de la manija giratoria. • Colgante manejar solamente - Comprobar las palancas para asegurarse de que la función sin problemas. 	Inicio de cada turno
7	Brazo de rotación	Compruebe que tanto el eje del pivote del brazo secundario y montaje de la cabeza están funcionando correctamente.	Inicio de cada turno
8	Easy Arm® Asamblea	Llevar a cabo una inspección visual de la unidad de todo el Easu Arm®.	Inicio de cada turno
9	Teniendo principal (Bajo Hung)	Lubrique el cojinete con grasa SKF LGEP2 o equivalente.	Cada 6 meses
10	Deje de rotación (Bajo Hung)	Asegúrese de que el hardware esté bien apretado tanto en el manga de detener la rotación y la placa de detención de la rotación. Compruebe el desgaste de los principales, la deformación o hendiduras. Reemplace si es necesario.	Inicio de cada turno
11	Hardware	De rutina de inspección de todas las conexiones de hardware, verificar que todas las arandelas de seguridad se comprimen y las tuercas apretadas a las especificaciones del fabricante. Asegúrese de verificar las tuercas situadas entre el montaje del eslabón giratorio y mango / herramientas estén bien apretados.	Cada 90 días

* Federal, los códigos estatales y locales pueden requerir controles de inspección y mantenimiento con mayor frecuencia. Por favor, compruebe el estado federal, y los manuales de los códigos locales en su área.

ADVERTENCIA

Cualquier cambio en el esfuerzo de rotación o ruidos extraños deben ser inmediatamente identificados y corregidos.

Para información de servicio, por favor consulte el Easy Arm® Q y iQ Series Manual de servicio disponible de Gorbel o ir a <http://www.gorbel.com/support/gforceserviceregistration.aspx> para registrar su Easy Arm® y suscribirse a nuestro servicio de Platino Paquete.