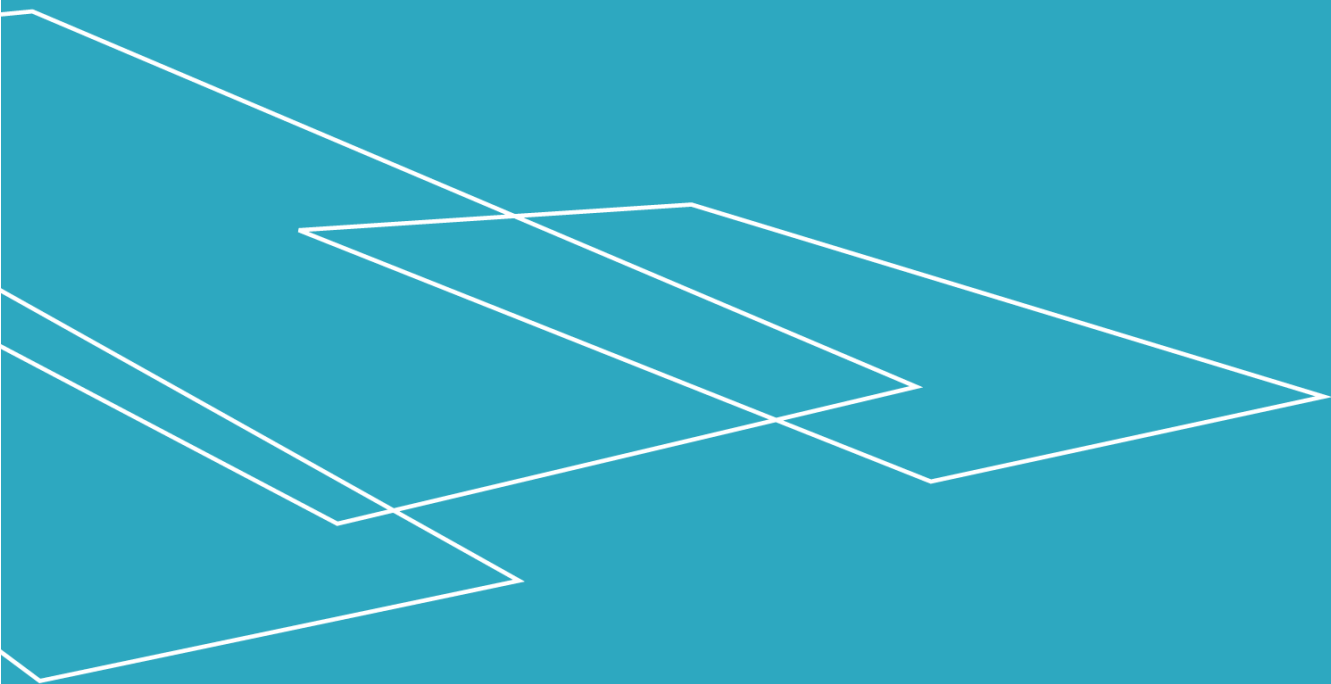




Installations- und Service-Handbuch

EasyLift

INSTALLATIONS- & SERVICE-HANDBUCH – EASYLIFT – DE VERS 1.5



Inhalt

- 1. Auspacken und Inbetriebnahme des EasyLift.....4**
 - 1.1 Definition 4
 - 1.2 Auspacken und Inbetriebnahme des Lifts..... 5
- 2. Befestigung am Gebäude.....7**
 - 2.1 Montage der unteren Schiene (Schalttafel)..... 7
 - 2.2 Anschluss an das externe Schutzleitersystem..... 9
 - 2.3 Befestigung nur mit Wandprofilen..... 10
 - 2.4 Befestigung mit Wandprofilen und Tür; EasyLift 800/900 11
 - 2.5 Befestigung mit Wandprofilen und Tür; EasyLift 1100 14
- 3. Steuereinheit..... 16**
 - 3.1 Untere Schiene 17
 - 3.2 Schalttafeln..... 19
 - 3.3 Schalttafel Jumper JP1 20
 - 3.4 Schalttafel LED-Signale..... 21
 - 3.5 Schalttafel DIP-Schalter 22
 - 3.6 Verkabelung der Schalttafel 23
 - 3.7 Verkabelung Schalttafel für Lift mit Verriegelung an Tür 26
 - 3.8 EIN/AUS-Schalter (ON/OFF)..... 28
 - 3.9 Automatische Rückkehrfunktion (Auto Return)..... 29
 - 3.10 Kalibrierung 29
- 4. Rufstationen 30**
 - 4.1 Kabelgebundene Standard-Rufstation 30
 - 4.2 Schlüsselbetriebene Rufstationen..... 32
 - 4.3 Kabellose Rufstationen (wandmontiert)..... 33
 - 4.4 Kopplung des Senders und Empfängers..... 34
 - 4.4.1 Kabellose Rufstation und Empfänger des Lifts 34
 - 4.4.2 Fernbedienung und Empfänger am Lift 36
 - 4.5 EIN/AUS-Schlüsselschalter (optional)..... 38
- 5. Einstellung der Hubhöhe..... 39**
 - 5.1 Definition 39
 - 5.2 Einstellung von Stopps mithilfe des Liftup Service Tools..... 39
 - 5.3 Einstellen der Hubhöhe (des virtuellen oberen Stopps) mit dem „Service-Modus“ 41
- 6. Service-Modus..... 42**
 - 6.1 Versetzen des Systems in den Service-Modus 42
 - 6.2 NICHT KALIBRIERTE Funktionen im Service-Modus..... 42
 - 6.3 KALIBRIERTE Funktionen im Service-Modus 42
- 7. Sicherheitsfunktionen..... 43**

7.1	Sicherheitsdruckplatte	43
7.2	Einstellung der Mikroschalter für Druckplatten	43
7.3	Akustische Alarmer	44
7.4	Automatischer Rampen-/Abrollschutz (nur bei EasyLift 800/900)	45
8.	Entriegelung der Tür im Notfall	48
9.	Austausch des Antriebs.....	50
9.1	Abbau des Antriebs	50
9.1	Austausch der Spindeleinheit	51
10.	Dokumentation.....	53
10.1	Liftup Steuerungssoftware	53
10.2	Zeichnung EasyLift 800/900.....	54
10.3	Zeichnung EasyLift 1100.....	55
10.4	Installationsvorschriften EasyLift 800.....	56
10.5	Installationsvorschriften EasyLift 900.....	57
10.6	Installationsvorschriften EasyLift 1100.....	58
10.7	Vereinfachter Schaltplan (OHNE Verriegelung auf Tür)	59
10.8	Vereinfachter Schaltplan (MIT Verriegelung auf Tür).....	60
10.9	Zugkraft der Montageschrauben	61

Weitere Informationen finden Sie auf unserer Support-Website:

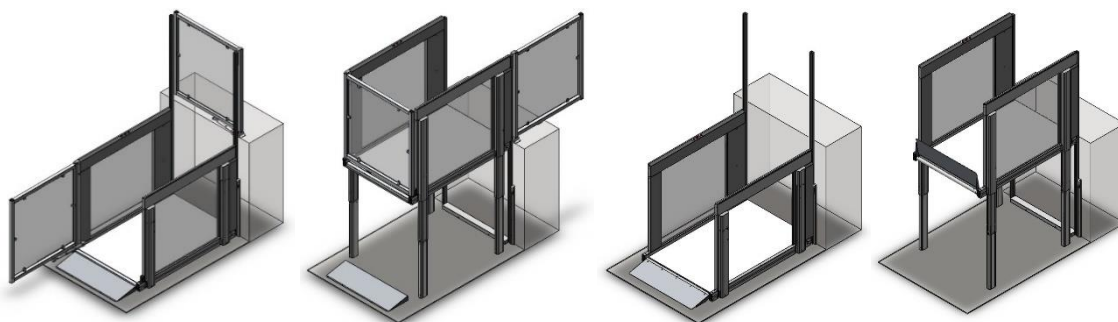
<https://support.liftup.dk>

1. Auspacken und Inbetriebnahme des EasyLift

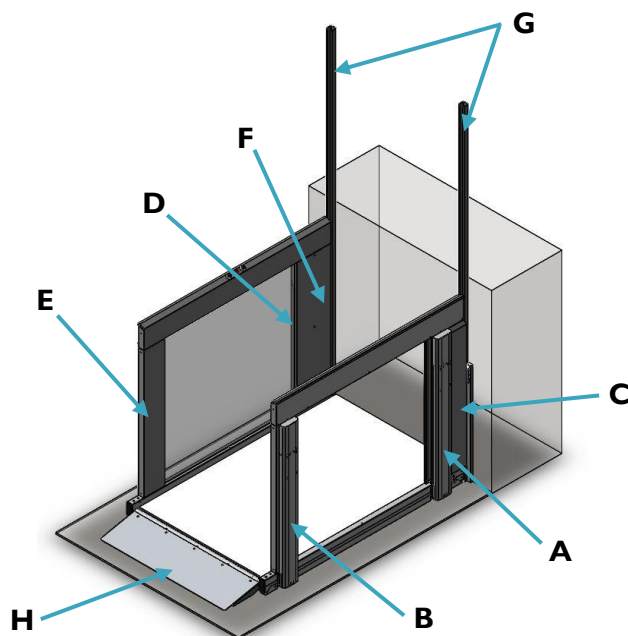
1.1 Definition

Um das Lesen dieses Handbuchs bzw. ein Gespräch mit uns zu erleichtern, ist es wichtig, vorab einige grundsätzliche Definitionen abzustimmen. Der EasyLift ist eine Hebeplattform, die einen Rollstuhl oder eine behinderte Person zwischen 2 Ebenen befördern kann (max. 1250 mm).

In diesem Handbuch wird die „Hebebühne EasyLift“ als „Lift“ bezeichnet.



Der Lift kann mit Türen oder mit automatischem Rampen-/Abrollschutz geliefert werden. Optional kann er mit einer vertikalen Sicherheitsbarriere ausgestattet werden. Als weitere Option können die Türen des EasyLift 1100 mit Schlössern geliefert werden (nur für den Innenbereich).



Rechte Seite des Lifts

- A: Primärer Master-Aktor
- B: Primärer Slave-Aktor
- C: Primäre Steuereinheit (die Jumper befinden sich auf dieser Seite)

Linke Seite des Lifts

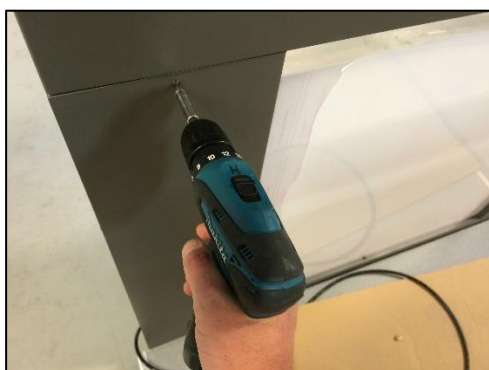
- D: Sekundärer Master-Aktor
- E: Sekundärer Slave-Aktor
- F: Sekundäre Schalttafel
- G: Rechte und linke Seitenwandprofile
- H: Automatikrampe (kann auch eine Tür sein)

1.2 Auspacken und Inbetriebnahme des Lifts

Nach dem Öffnen der Holz- oder Papp-Palette muss die gesamte Verpackung vom Lift entfernt werden.



Dieser Lift ist mit Akkus ausgestattet. Auch wenn keine Stromversorgung am Lift angeschlossen ist, kann der Lift in Bewegung geraten. Vor der Inbetriebnahme des Lifts müssen einige Änderungen an der Sicherheitsschaltung des Produkts vorgenommen werden, da der Lift standardmäßig mit eingeschalteten Sicherheitsfunktionen geliefert wird.

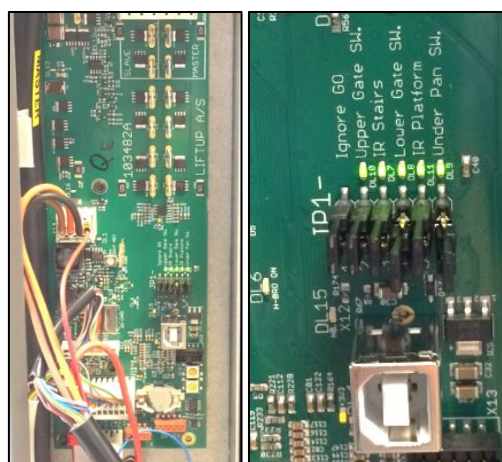


Die Abdeckung für den Schaltkasten muss entfernt werden, um an die primäre Schalttafel zu gelangen (immer rechte Seite des Lifts).

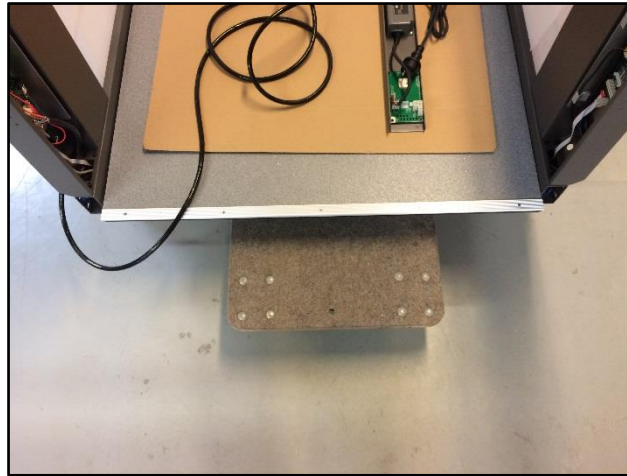
Um das Produkt zu bewegen, stellen Sie den Jumper auf:

- Upper Gate SW
- Under Pan SW

Wenn Sie nun den Notausschalter lösen, sollten alle grünen LEDs aufleuchten (siehe Foto).



Verwenden Sie die Aufwärts-Taste (UP) auf der Plattform, um den Lift aufwärts zu befördern. Verwenden Sie z.B. einen Gabelstapler, um den Lift von der Holzpalette zu heben. Achten Sie beim Transport des Produkts darauf, den Notausschalter zu aktivieren.



Vor Ort ist es hilfreich, den Lift mit einem Rolltisch zu befördern.



HINWEIS: Achten Sie darauf, nach dem Befördern des Lifts immer den Notausschalter zu betätigen, da der Lift sofort in eine andere Position zurückkehren könnte (automatische Rückkehrfunktion).

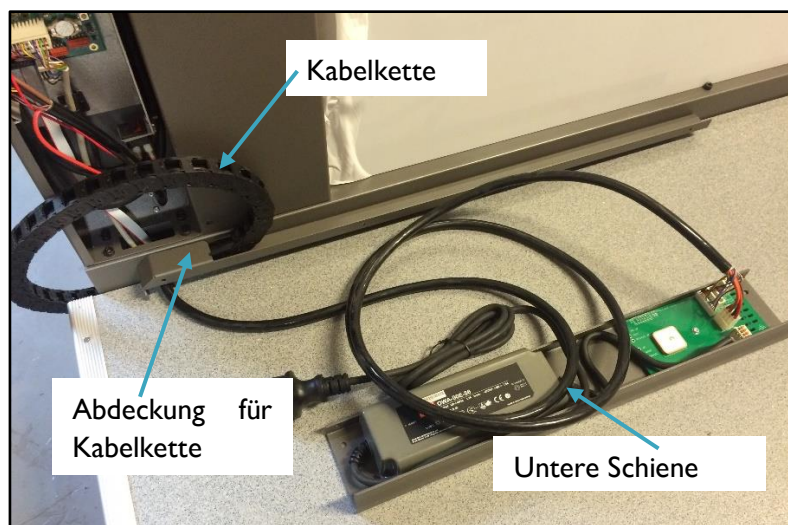
2. Befestigung am Gebäude



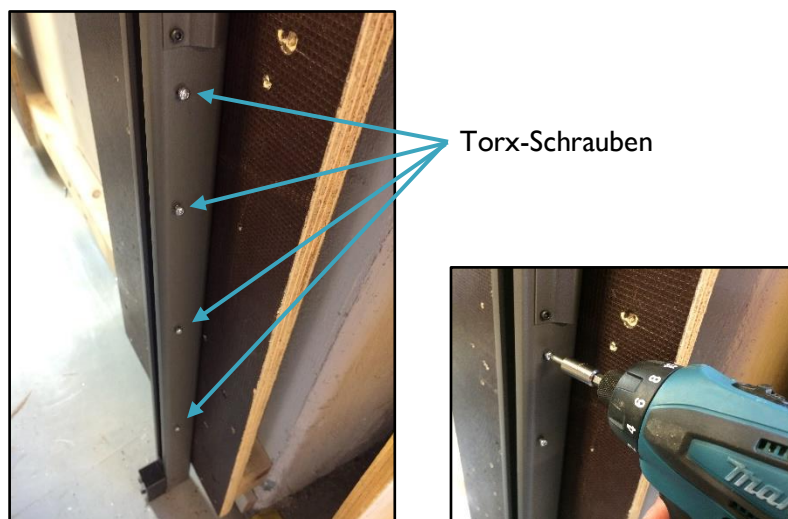
ACHTUNG! Achten Sie darauf, vor Beginn der Arbeiten unterhalb der Hebebühne den Notausschalter zu betätigen.

2.1 Montage der unteren Schiene (Schalttafel)

Die untere Schiene wird mit vom Werk montierter Schalttafel geliefert und kann sofort angeschlossen werden. Vor der Montage der unteren Schiene am Boden muss das durch die Kabelkette verlaufende Kabel vom Lift verlegt werden.



Die untere Schiene wird mit an der Kabelkette angeschlossenem Kabel und Abdeckung für die Kabelkette geliefert.



Vier Torx-Schrauben vom rechten Wandprofil lösen.

Die Torx-Schrauben dienen der Anbringung der Abdeckung für die Kabelkette.



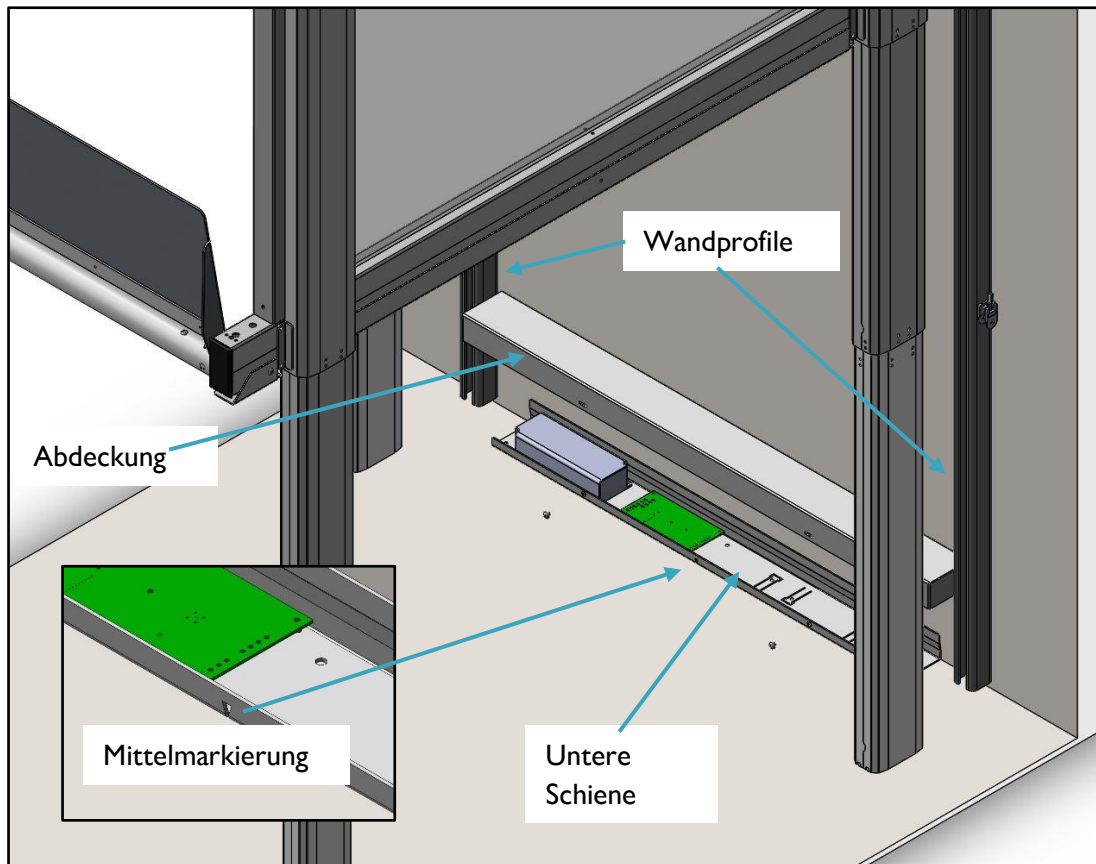
Das vom Lift bis zur Kabelkette verlaufende Kabel in der Abdeckung für die Kabelkette anbringen. Abdeckung für die Kabelkette am rechten Wandprofil* montieren.

* Falls der Lift auf der rechten Seite neben einer Wand aufgestellt wird, sollte dies vor der Montage des Wandprofils an der Wand geschehen.



Korrekt montierte Kabelkette, und Lift an den Wandprofilen befestigt.

Die untere Schiene muss direkt unter dem Lift am Boden zur angrenzenden Wand angebracht werden. Die untere Schiene muss genau zwischen den beiden Wandprofilen verlegt werden. Die Kabel vom Lift sind an die Tür*, Rampe* bzw. Sicherheitsbarriere wie im Kapitel 3 beschrieben anzuschließen, nachdem die untere Schiene am Boden angebracht worden ist. Dann Abdeckung montieren, um die Steuereinheit zu schützen.



*Zusatzausstattung

2.2 Anschluss an das externe Schutzleitersystem

Der Schutz gegen Stromschläge erfolgt durch:

A: Schutz durch Gehäuse

Das Netzteil, das den Strom vom Stromnetz zum Ladegerät umwandelt, befindet sich in einem IP 67-Gehäuse und ist mit einem Transformator der Klasse II ausgestattet, der durch doppelte verstärkte Isolierung geschützt ist.

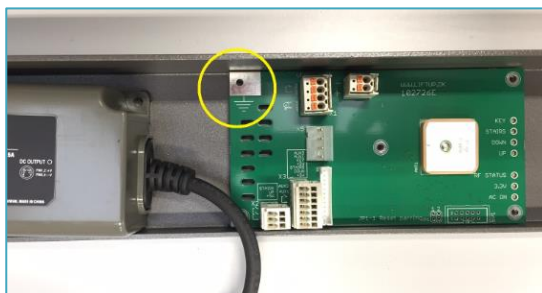
Dieser Trafo muss normalerweise nicht mit einem Schutzleiter-Anschluss ausgestattet werden. Die verbleibenden Niederspannungs-Stromkreise sind in der Metallstruktur des Lifts untergebracht.

B: Schutz durch PELV (Protective Extra-Low Voltage = Niederspannungsschutz)

Alle Stromkreise am Lift werden mit 24 Volt-Batterien gespeist und durch SMPS entsprechend PELV umgewandelt. Der Lift, einschließlich der Metallstruktur ist, je nach nationalen Sicherheitsvorschriften, dauerhaft über ein 18AWG/0,75mm²-Kabel mit dem Schutzleitersystem zu verbinden.



Erdungskabel, 2m
(Art.Nr. 103919)



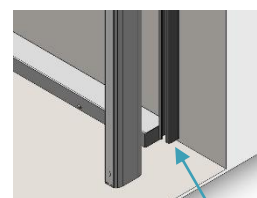
Schließen Sie das Erdungskabel hier an
(Easylift V3)

2.3 Befestigung nur mit Wandprofilen

Der Lift ist bei der Lieferung normalerweise fast vollständig montiert. Nur die beiden Wandprofile müssen an der angrenzenden Wand befestigt werden, um die Stabilität zu gewährleisten.

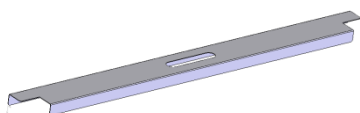
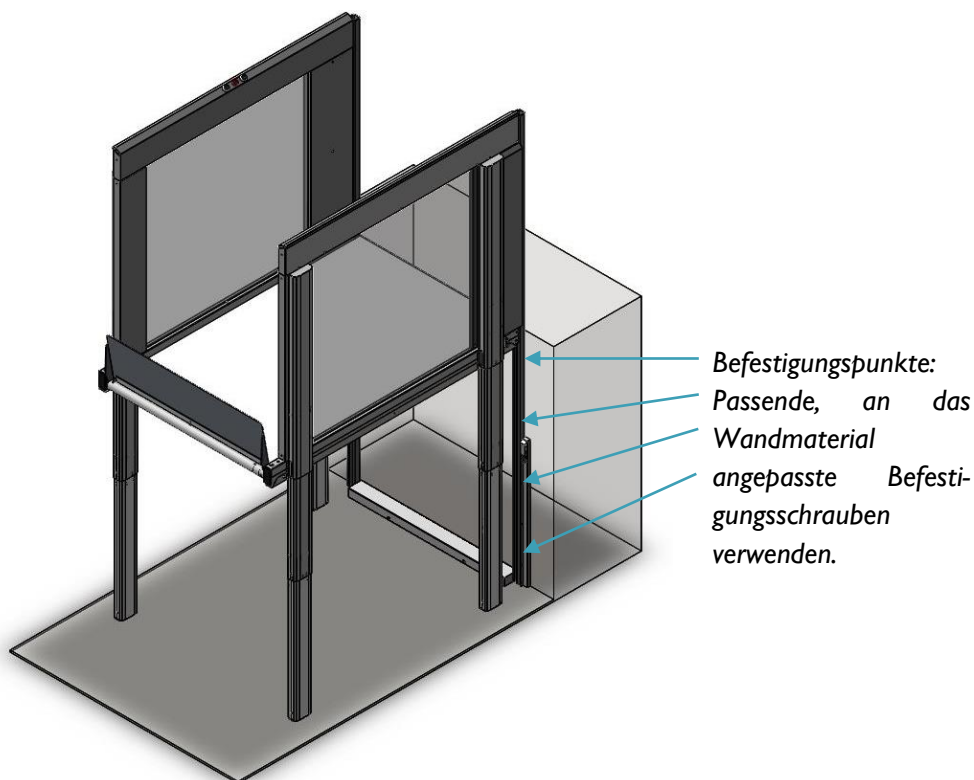
Stellen Sie den Lift neben der Wand auf und bringen Sie die oberen Wandprofile an. Verwenden Sie den Servicebetrieb (siehe Kapitel 5), um den Lift ganz nach oben zu fahren.

Die Länge der Wandprofile muss der Hubhöhe +1100 mm entsprechen, und unten muss ein Freiraum von 10 mm zwischen den Wandprofilen und dem Boden bestehen.



10 mm

Sobald der Lift die unten abgebildete Position erreicht hat, können die Wandprofile (rechts und links) an der Wand befestigt werden.



Achten Sie darauf, die Montageführungen zu verwenden bzw. den folgenden Abstand zwischen den Wandprofilen einzuhalten: 800 mm zwischen den Wandprofilen für EasyLift 800, 900 mm für EasyLift 900 und 1100 mm für EasyLift 1100.



ACHTUNG! Stellen Sie sicher, dass die Wandprofile 100% vertikal angebracht sind und dass der Abstand dazwischen genau eingehalten wurde.

2.4 Befestigung mit Wandprofilen und Tür; EasyLift 800/900

Der Lift ist bei der Lieferung normalerweise fast vollständig montiert. Nur die beiden Wandprofile müssen an der angrenzenden Wand befestigt werden, um die Stabilität zu gewährleisten.

Stellen Sie den Lift an der Wand auf und bringen Sie die Wandprofile an (das folgende Beispiel zeigt eine linksseitig montierte Tür).

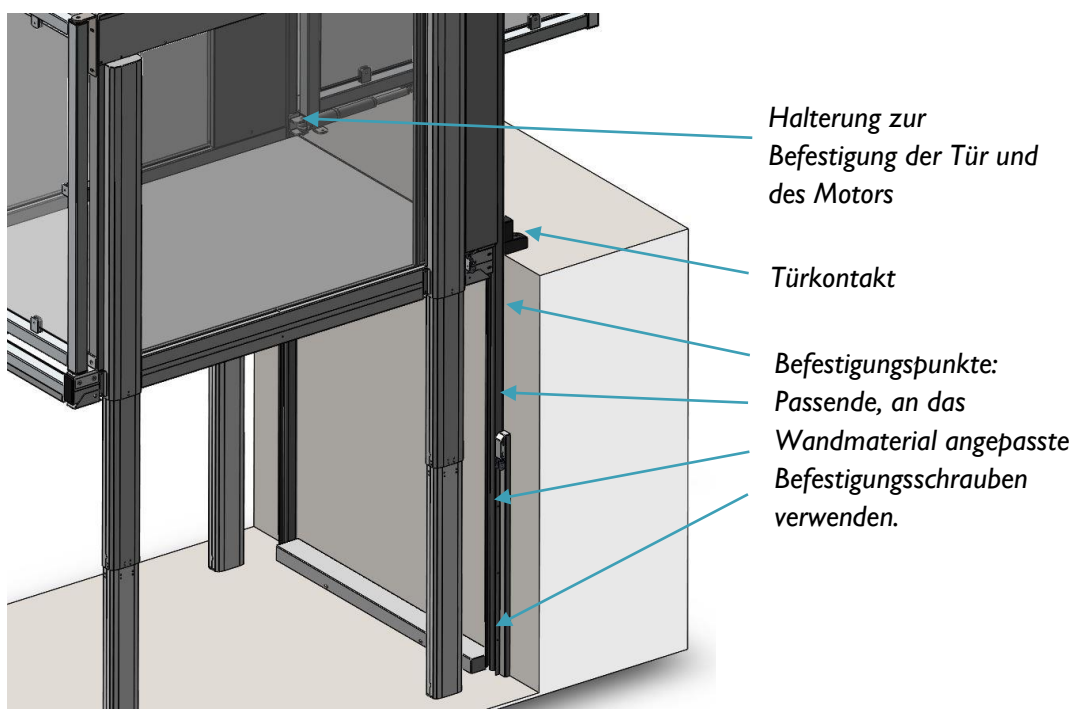
Die Halterung für den Türantrieb ist an der linken Seite und der Türkontakt an der rechten Seite befestigt. Wenn beide Wandprofile angebracht sind, sollte ein Freiraum von 10 mm zwischen der Tür und dem Profil bestehen. (Ansonsten muss das Wandprofil auf Maß geschnitten werden). Verwenden Sie den Servicebetrieb (siehe Kapitel 5), um den Lift ganz nach oben zu fahren.



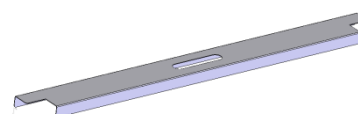
Sobald der Lift die unten abgebildete Position erreicht hat, können die Wandprofile (rechts und links) an der Wand befestigt werden.



ACHTUNG! Stellen Sie sicher, dass die Wandprofile 100% vertikal angebracht sind und dass der Abstand dazwischen genau eingehalten wird.

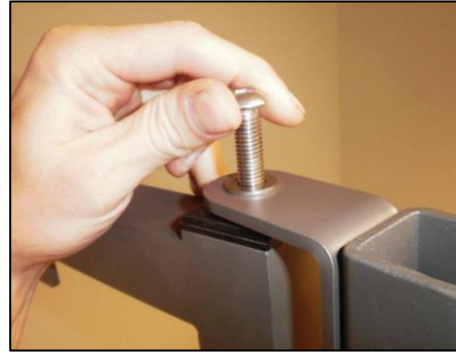


Achten Sie darauf, die Montageführungen zu verwenden bzw. den folgenden Abstand zwischen den Wandprofilen einzuhalten: 800 mm zwischen den Wandprofilen für EasyLift 800 und 900 mm für EasyLift 900.

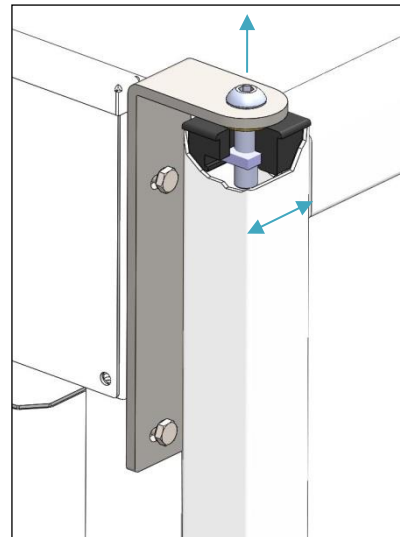
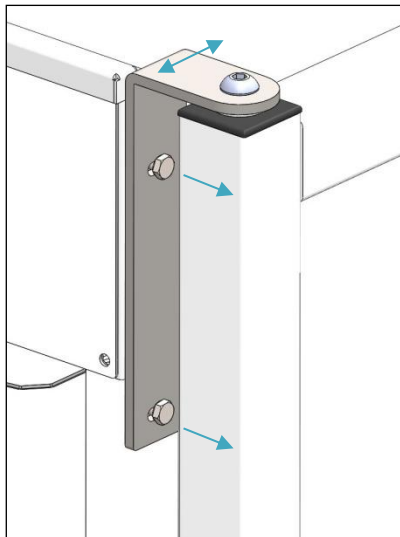


Sobald die Wandprofile befestigt sind, kann der Lift wieder heruntergefahren werden.

Die Tür kann nun wie folgt angebracht werden:



Die Tür kann dem elektronischen Schalter an der anderen Seite der Tür mithilfe der zwei Bolzen angepasst werden, die die obere Halterung halten, oder durch Lösen der Inbusschraube oben auf der Halterung.



Schließen Sie die Tür mithilfe des mitgelieferten Metallklipses an den Antrieb an.

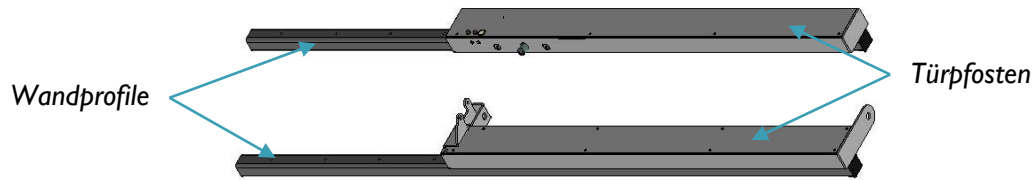
Die Tür kann in der Schließrichtung durch Lösen der Mutter eingestellt werden. Dann drehen Sie den Kopf des Antriebs in die gewünschte Richtung und ziehen Sie die Mutter fest.

Es ist sehr wichtig, dass die Tür sorgfältig eingestellt wird, damit sie die beiden elektronischen Kontaktstifte ordnungsgemäß aktiviert.



2.5 Befestigung mit Wandprofilen und Tür; EasyLift 1100

Der Lift ist bei der Lieferung normalerweise fast vollständig montiert. Die Türpfosten werden an den beiden Wandprofilen befestigt und müssen dann nur noch an der angrenzenden Wand/dem Boden befestigt werden, um die Stabilität zu gewährleisten.



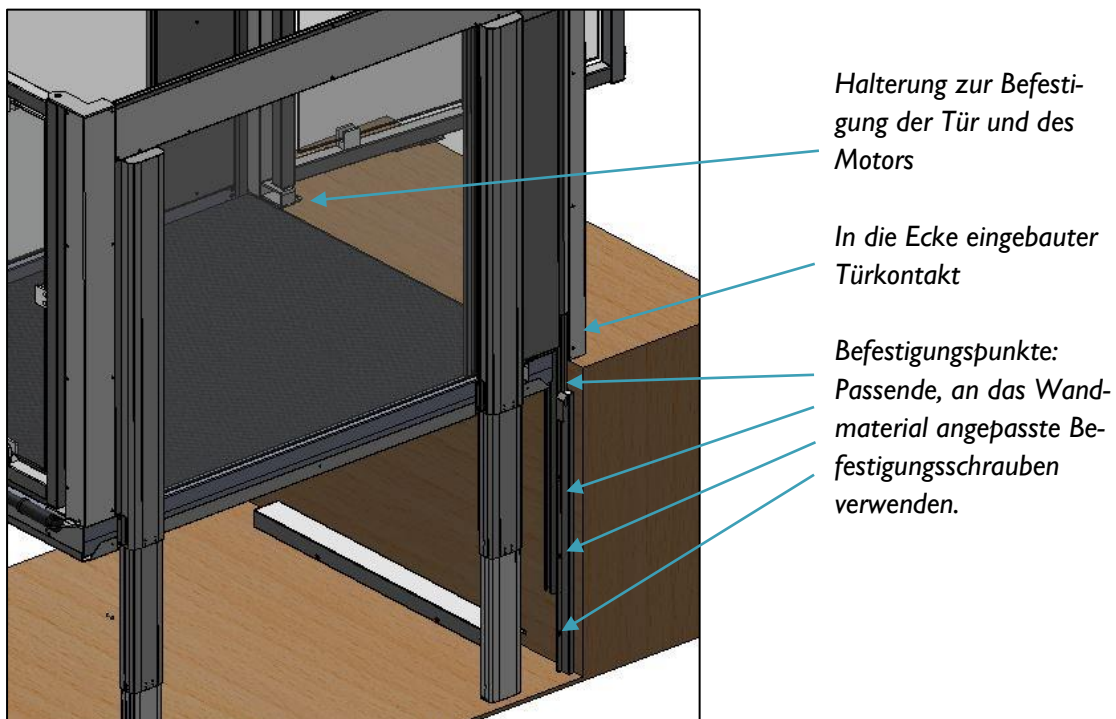
Stellen Sie den Lift neben der Wand auf und bringen Sie die oberen Wandprofile an. (Das folgende Beispiel zeigt eine linksseitig vom Lift montierte Tür).

Verwenden Sie den Service-Modus (siehe Kapitel 6), um den Lift ganz nach oben zu fahren.



ACHTUNG! Stellen Sie sicher, dass die Wandprofile 100% vertikal angebracht sind und der Abstand zwischen ihnen genau eingehalten wurde.

Wenn der Lift wie unten abgebildet aufgestellt worden ist, können die Wandprofile (rechts und links) an der Wand befestigt werden.

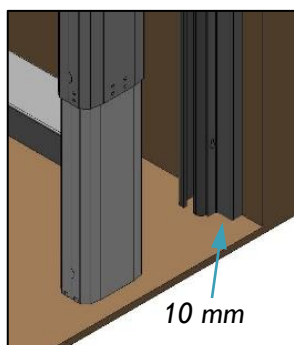


Halten Sie für den EasyLift 1100 unbedingt den Abstand von 1100 mm zwischen den Wandprofilen ein.

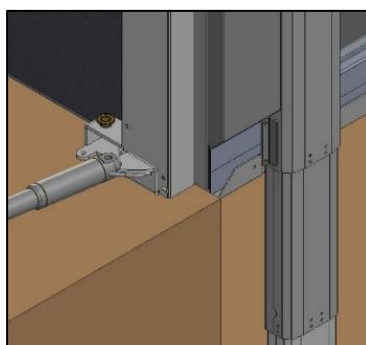
Sobald die Wandprofile befestigt sind, kann der Lift wieder heruntergefahren werden.

Vor der Befestigung der Tür an den Türhalternungen müssen die Halterungen am Boden befestigt werden.

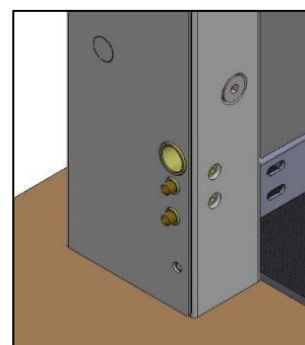
(Das folgende Beispiel zeigt eine linksseitig vom Lift montierte Tür).



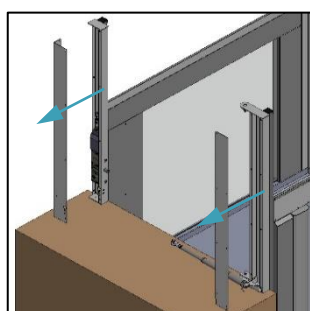
1. Wenn beide Wandprofile angebracht sind, sollte ein Freiraum von 10 mm zwischen der Tür und dem Profil bestehen. (Ansonsten muss das Wandprofil auf Maß geschnitten werden)



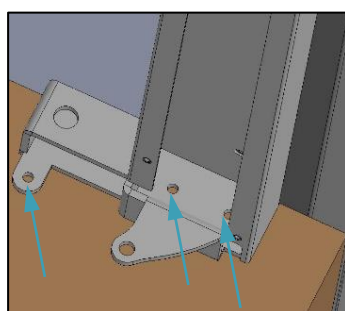
2. Die Halterung für den Türantrieb ist auf der linken Seite der Plattform befestigt.



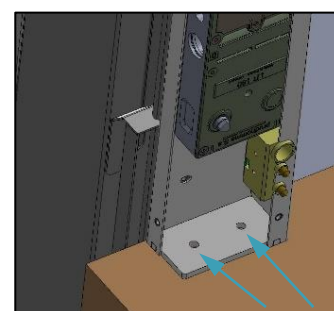
3. Die Halterung für den Türantrieb ist auf der rechten Seite des Lifts befestigt.



4. Entfernen Sie die Abdeckungen von den Türpfosten.

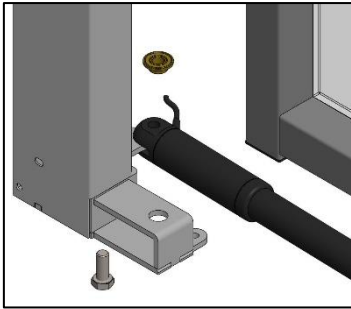


5. Schrauben Sie die Türpfosten am Boden fest. Passende, an das Bodenmaterial angepasste Befestigungsschrauben verwenden.

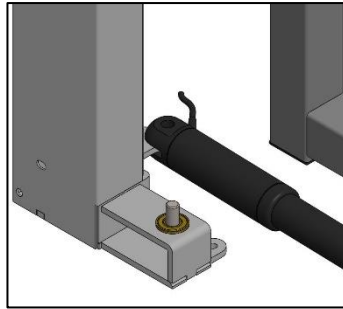


6. Bringen Sie die Abdeckungen erneut an den Türpfosten an.

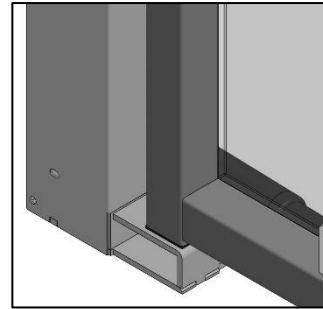
Die Tür kann nun wie folgt angebracht werden:



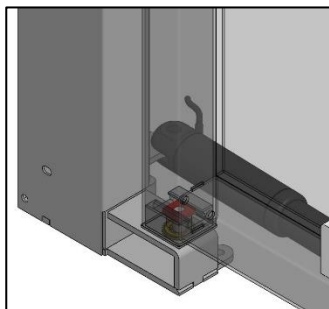
1. Führen Sie die Sechskantschraube in die Bohrung an der Türhalterung ein.



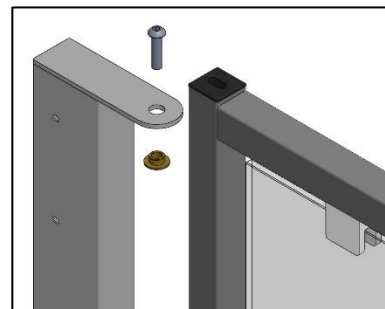
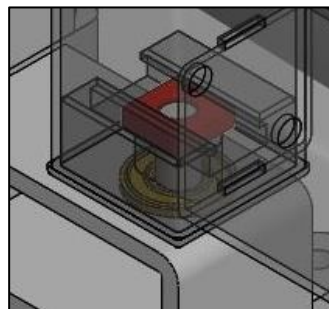
2. Führen Sie den Messing-Abstandhalter in die Sechskantschraube ein.



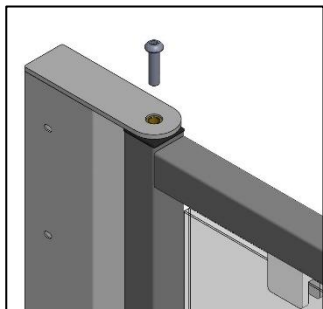
3. Stellen Sie die Tür auf die Halterung.



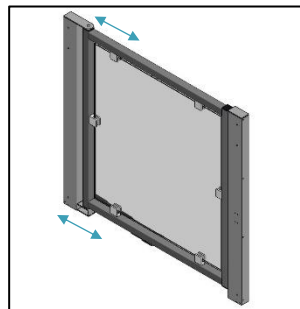
4. Stellen Sie sicher, dass die quadratische Unterlegscheibe (rot gekennzeichnet) innerhalb des Türrahmens direkt über der Sechskantschraube liegt. Justieren Sie die Unterlegscheibe z.B. mit einem Schraubendreher, bevor Sie die Tür auf die Halterung stellen. Schraube vorsichtig festziehen.



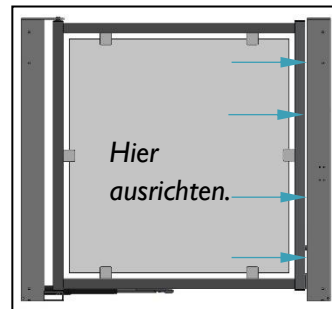
5. Führen Sie den Messing-Abstandhalter in die Bohrung der Türhalterung ein und stellen Sie die Tür darunter auf die Halterung.



6. Führen Sie die Inbusschraube in die Bohrung der Türhalterung ein und ziehen Sie sie sanft an.



7. Stellen Sie die Tür richtig ein und richten Sie sie am Türpfosten aus, bevor Sie die Sechskant- und Inbusschraube anziehen.



8. Schließen Sie die Tür mithilfe des mitgelieferten Metallklipses am Antrieb an. Die Tür kann in der Schließrichtung durch Lösen der Mutter eingestellt werden. Dann drehen Sie den Kopf des Antriebs in die gewünschte Richtung und ziehen Sie die Mutter fest. Es ist sehr wichtig, dass die Tür sorgfältig eingestellt wird, damit sie die beiden elektronischen Kontaktstifte ordnungsgemäß aktiviert.

3. Steuereinheit

Die Steuereinheit besteht aus dem Netzteil (103080), der Leiterplatte für den Anschlusskasten (102726), die beide vom Werk auf der unteren Schiene montiert sind, und zwei Schalttafeln (102352), die in den beiden Schaltkästen zu jeder Seite des Lifts angebracht sind.

Während der Installation muss die Stromversorgung (Netzteil) nicht am Stromnetz angeschlossen sein; der Lift kann auch mit dem Akkusatz laufen. Wenn das Netzteil-Ladegerät angeschlossen ist, ertönt ein Alarm.

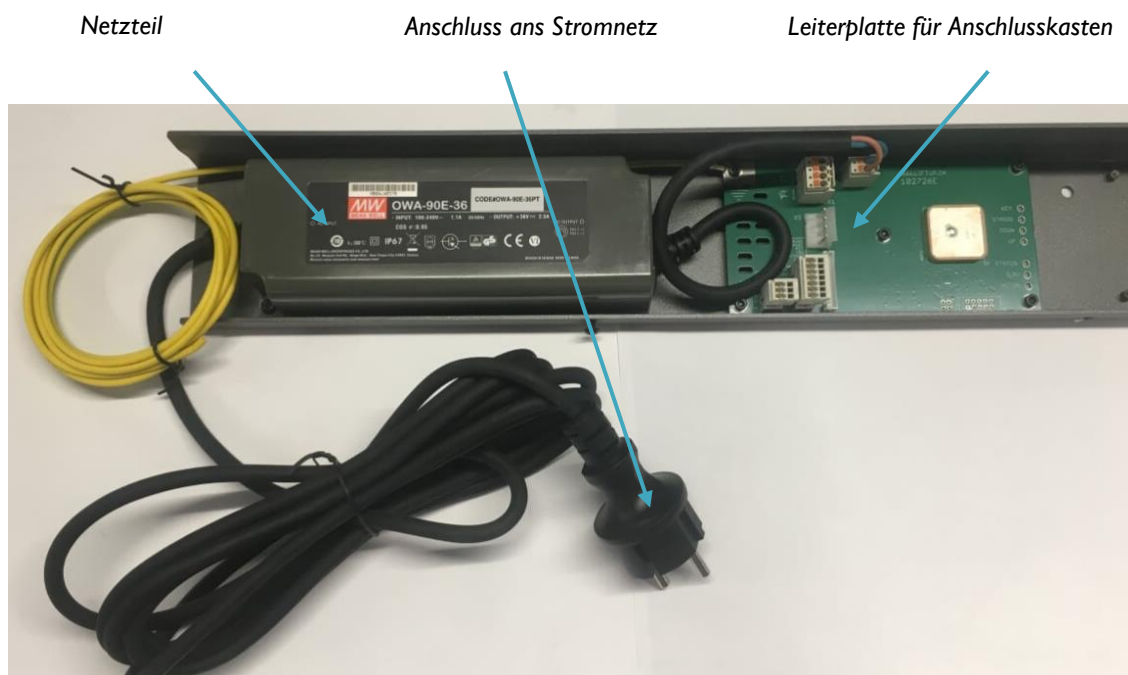
Achten Sie darauf, die Jumper für den Betrieb anzubringen - siehe Abschnitt 5.3

- Lösen Sie den Notausschalter.
- Nun drücken Sie auf die Taste am Lift „Lift down“ (↓) und kalibrieren das System.
- Drücken Sie anschließend die (↑) Taste, um den Lift zur oberen Position zu fahren.



ACHTUNG! Nicht vergessen, vor Beginn der Arbeiten unterhalb des Lifts das Not-Aus zu betätigen.

3.1 Untere Schiene

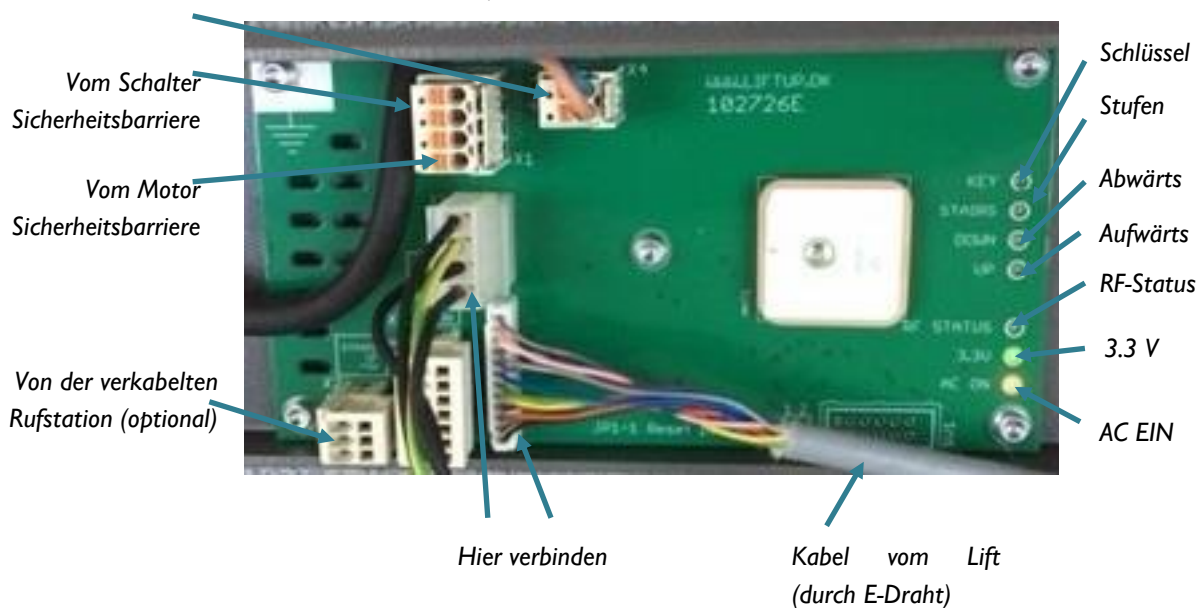


Beschreibung	LED-Farbe	Maßnahme bei eingeschalteter LED
Schlüssel	Orange	Abgeschlossen
Stufen	/	Nicht für den EasyLift verwendet
Abwärts	Gelb	Taste aktiviert
Aufwärts	Gelb	Taste aktiviert
RF-Status	Orange	Fernbedienung aktiviert
3.3 V	Grün	DC-Versorgung für Fernbedienung OK
AC EIN	Orange	Stromversorgung angeschlossen (Netz)

Partnumber	connection board X5	connection board X6	
103273			
New version			ON/OFF contact
104017 104018	 (1) (2) (green/yellow) (3)		

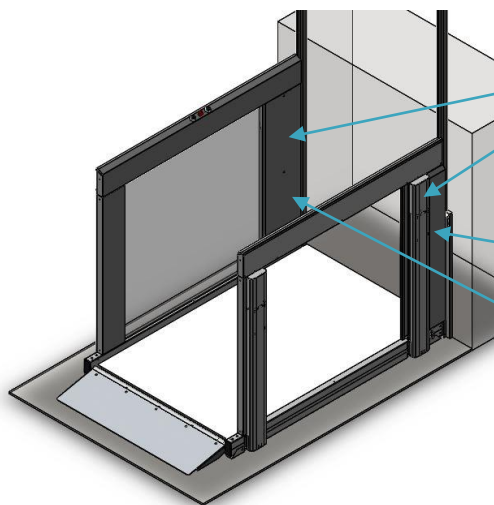
Stromversorgung /Netzteil

(Kabelfarben: rot oder braun / schwarz oder blau)



3.2 Schalttafeln

Die Schalttafeln (103482) für den Lift sind in den beiden Steuereinheiten angebracht, die sich zu beiden Seiten des Lifts befinden.

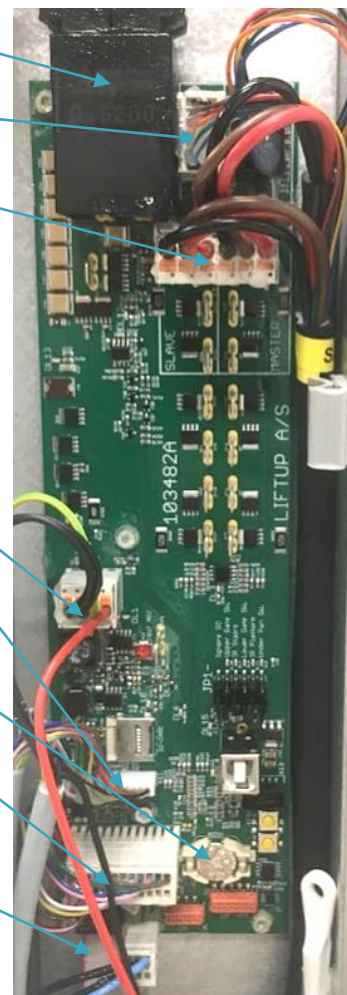


Entfernen Sie die Abdeckungen der Steuereinheit, um auf die Schalttafeln zuzugreifen.

Primäre Schalttafel (immer auf der rechten Seite des Lifts)

SEKUNDÄRE Steuereinheit (103482) linke Seite

PRIMÄRE Steuereinheit (103482) rechte Seite

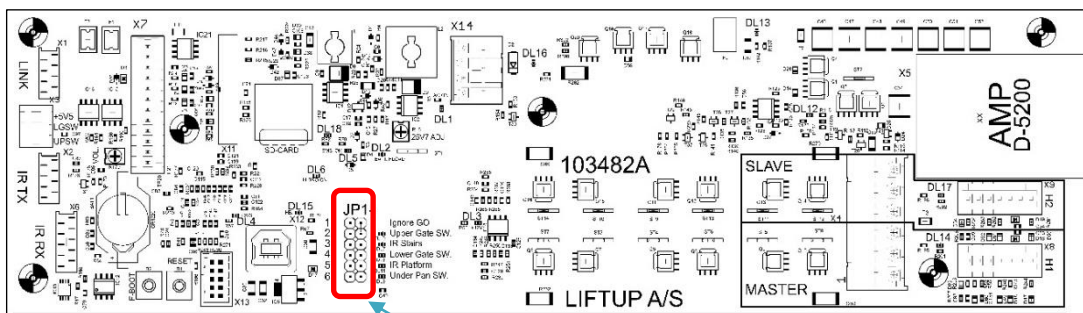


- Stromanschluss
- Kabel für alle Sensoren
- Kabel Antriebe
- Leiterplatte für Kabel Anschlusskasten
- Batterie CR1408
- Bedienfeld
- An sekundärer Schalttafel linke Seite
- An primärer Schalttafel rechte Seite

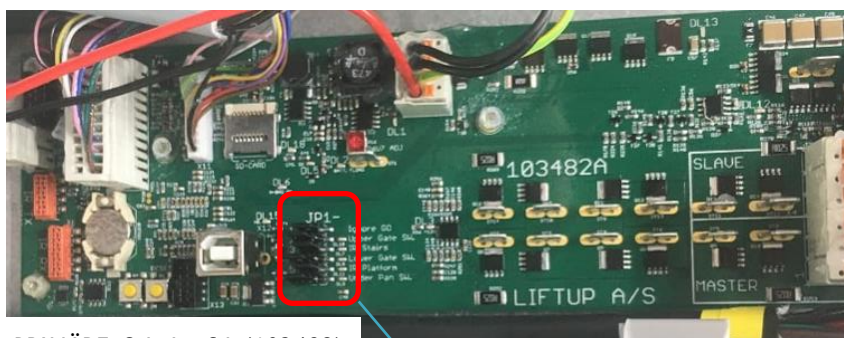
3.3 Schalttafel Jumper JP1



WICHTIG! Entfernen Sie alle Jumper, um die Sicherheitsfunktionen zu reaktivieren. (Ausnahme „Ignore GO“). Jumper und LED gelten nur für die PRIMÄRE Schalttafel – rechte Seite.



PRIMÄRE Schalttafel (103482) rechts montiert
 Jumper



PRIMÄRE Schalttafel (103482) rechts montiert



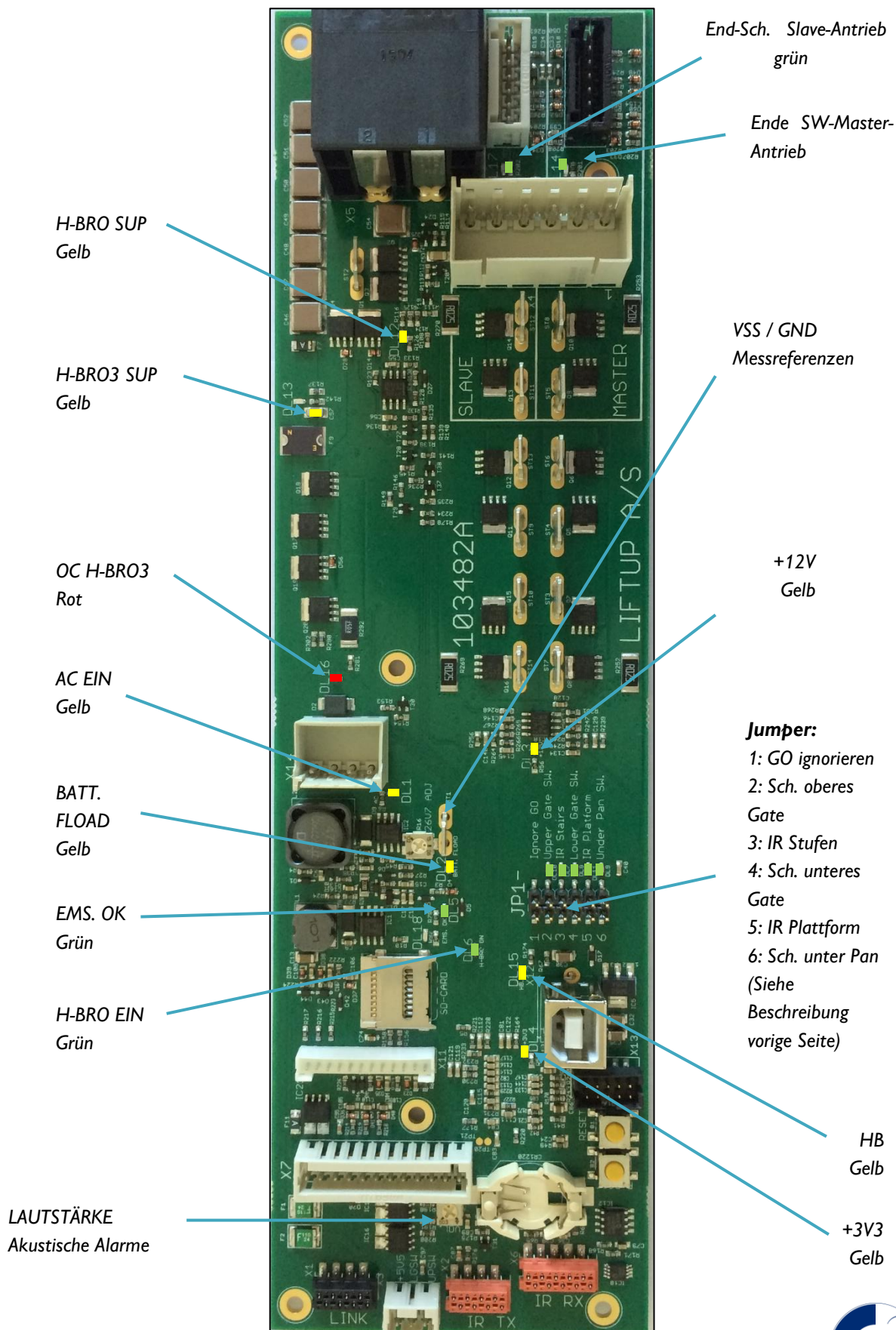
Nr.	Beschreibung	Maßnahme bei eingeschaltetem Jumper (Nur PRIMÄRE Schalttafel)	Normale Position des Jumpers
1	GO ignorieren	Ermögl. autom. Rückkehr und Soft-Stopp	ON
2	Schalter oberes Gate	Schalter oberes Gate ignorieren	NICHT ON
3	IR Stufen	IR-Fehler auf Stufen ignorieren / nicht am EasyLift verwendet	ON
4	Schalter unteres Gate	Schalter unteres Gate ignorieren	NICHT ON
5	IR-Plattform	IR-Fehler Plattform ignorieren / nicht am EasyLift verwendet	ON
6	Schalter unter Pan	Sicherheitsschalter unter Pan ignorieren	NICHT ON



Jumper 3 und 5 sind immer ON für EasyLift

3.4 Schalttafel LED-Signale

Schalttafel (103482):



H-BRO SUP
Gelb

H-BRO3 SUP
Gelb

OC H-BRO3
Rot

AC EIN
Gelb

BATT.
FLOAD
Gelb

EMS. OK
Grün

H-BRO EIN
Grün

LAUTSTÄRKE
Akustische Alarme

End-Sch. Slave-Antrieb
grün

Ende SW-Master-
Antrieb

VSS / GND
Messreferenzen

+12V
Gelb

Jumper:
1: GO ignorieren
2: Sch. oberes
Gate
3: IR Stufen
4: Sch. unteres
Gate
5: IR Plattform
6: Sch. unter Pan
(Siehe
Beschreibung
vorige Seite)

HB
Gelb

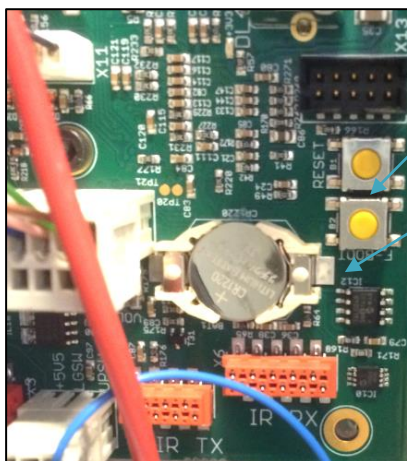
+3V3
Gelb

Beschreibung LED-Signale Schalttafel:

Beschreibung	LED-Farbe	Aktion	Primär/Sekundär
H-BRO SUP	Gelb	Versorgung für Antrieb bereit	P + S
H-BRO3 SUP	Gelb	Versorgung für Rampe (Sekundär)/Sicherheitsbarriere bereit (Primär)	(P)+(S)
OC H-BRO3	Rot	Überstrom Rampe (Sekundär)/Sicherheitsbarriere (Primär)	(P)+(S)
AC EIN	Gelb	AC Netz ein (Versorgung)	P + S
BATT. FLOAT	Gelb	Batterie geladen = Erhaltungsspannung 26,22 V	P + S
EMS. OK	Grün	Notausschalter gelöst OK	P
H-BRO EIN	Grün	Antriebsversorgung bereitstellen	P + S
LAUTSTÄRKE	NA	Lautstärke für akustische Alarme	P
Ende SW	Grün	End.Sch. Slave-Antrieb, grün=abwärts	P + S
Ende SW	Grün	End.Sch. Master-Antrieb, grün=abwärts	P + S
VSS / GND	NA	Messreferenzen	P + S
+12V	Gelb	12 C DC-Versorgung OK (Netz oder Batterien angeschlossen)	P + S
Sch. unter Pan	Grün	Sicherheitsschalter unter Pan "OK" oder durch Jumper umgangen	P
IR Plattform	Grün	IR obere Stufe OK oder durch Jumper umgangen	P
Sch. unteres Gate	Grün	Rampenschalter OK oder durch Jumper überbrückt	P
IR Stufen	Grün	IR Stufen und Träger-Quetschschutz OK oder durch Jumper überbrückt	P
Sch. oberes Gate	Grün	Schalter Sicherheitsbarriere OK oder durch Jumper überbrückt	P
GO ignorieren	NA	Ermögl. autom. Rückkehr und Soft-Stopp	P
+3V3	Gelb	Versorgung OK	P + S
HB	Gelb	CPU OK wenn blinkt	P + S

3.5 Schalttafel DIP-Schalter

DIP-Schalter zum Zurücksetzen und Erzwingen des Boot-Modus für die Tafel befinden sich am unteren Rande der Tafeln.



Reset	Betätigen, um das System zurückzusetzen. Der Prozessor wird neu gestartet und lädt die aktuelle Firmware neu.
F-Boot	Um die Tafel in den Boot-Modus zu zwingen. Nur für Firmware-Update. Drücken Sie gleichzeitig F-BOOT und RESET und lösen Sie RESET vor F-BOOT => Das System ist jetzt im Boot-Modus. (Die HB-LED blinkt nicht mehr) Siehe 3.4.

3.6 Verkabelung der Schalttafel

103482 / PRIMÄRSEITE (rechts) - EASYLIFT V3

Motorleistung X4-Antriebe				
6	Schwarz	Slave W		
5	Braun	Slave U		
4	Rot	Slave V		
3	Schwarz	Master W		
2	Braun	Master U		
1	Rot	Master V		
Feedback Master X8-Antrieb				
1	Schwarz	Hall-Sensor U		
2	Braun	+5V		
3	Rot	VSS (Gnd)		
4	Orange	Hall-Sensor V		
5	Gelb	Hall-Sensor W		
6	Grün	Nicht verwendet		
7	Blau	SW stoppen		
Feedback Slave X9-Antrieb				
1	Schwarz	Hall-Sensor U		
2	Braun	+5V		
3	Rot	VSS (Gnd)		
4	Orange	Hall-Sensor V		
5	Gelb	Hall-Sensor W		
6	Grün	Nicht verwendet		
7	Blau	SW stoppen		
X14-Stromanschlüsse				
1	Braun oder Schwarz 1	Motor oberes Gate (-1)	103273 104017	
2	Orange oder Schwarz 2	Motor oberes Gate (+)		
3	Schwarz oder Gelb/Grün	VSS (- Versorgung / GND)		
4	Rot	Mind. 29V (von PSU X4)		
X7-Verbindungen Bedienfeld				
12	Rot	Licht +24V		
11	Rosa/Grau	AUX2		
10	Rot/Blau	AUX 1		
9	Schwarz	Licht neg.		
8	Violett	Alarmtaste		
7	Gelb	Ab-Taste		
6	Grau	Auf-Taste		
5	Weiß	Not-Aus +		
4	Blau	VSS (Gnd)		Flachbandkabel X1 für LINK
3	Rosa	Not-Aus -		X3 (schwarz oder gelb) LGSW+5V5
2	Grün	Lautsprecher +		X3 (schwarz oder gelb) LGSW zurück
1	Braun	Lautsprecher -		X3 Blau UPSW zurück

Schalttafel Jumper JP1		
Jumper 3 und 5 sind immer ON für EasyLift		
Nr.	Beschreibung	Aktion
1	GO ignorieren	Ermögl. autom. Rückkehr und Soft-Stopp
2	Sch. oberes Gate	Schalter oberes Gate ignorieren
3	IR Stufen	IR-Fehler und Quetschschutz Führung ignorieren
4	Sch. unteres Gate	Schalter unteres Gate ignorieren
5	IR Plattform	Oberes IR ignorieren
6	Sch. unter Pan	Sicherheitsschalter ignorieren

102726 ANSCHLUSSPLATTE

X6		
1	Black	UGSW Upper gate Sw
2	Brown	UKEY
3	Red	5V5 Fused max 100mA
4	Orange or Red/ Blue	CAN L1
5	Yellow	CAN H1
6	Green	AUX1
7	Blue	AUX2
8	Purple	+29V Fused max 100mA
9	Grey	VSS (- Supply / GND)
10	White	Call station/ remote UP
11	Pink	Call station/ remote DOWN
12	Black/White or Grey/Pink	Call station/ remote STAIRS
X5		
1	1. Brown or 2. Black 1	Upper Gate Motor -
2	Orange or Black 2	Upper Gate Motor +
3	Black or Yellow/Green	VSS (- Supply / GND)
4	Red or Black 3	Min. 29V (from PSU X4)
X4 power from PSU		
1	Red or Brown	Min. 29V
2	Black or Blue	VSS (Gnd)

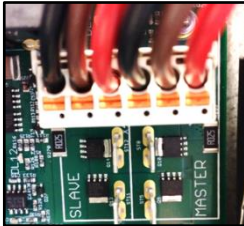
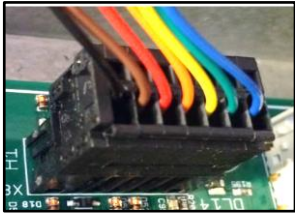
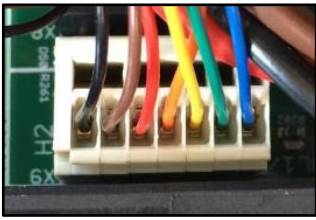

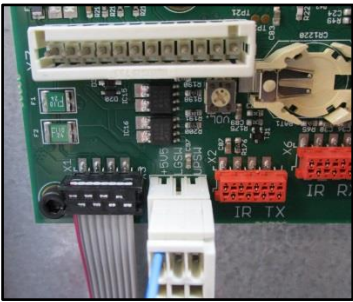
103273

104018

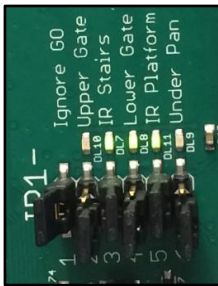
103273

104017

103482 / SEKUNDÄRSEITE (links) - EASYLIFT V3

Motorleistung X4-Antriebe			
6	Schwarz	Slave W	
5	Braun	Slave U	
4	Rot	Slave V	
3	Schwarz	Master W	
2	Braun	Master U	
1	Rot	Master V	
Feedback Master X8-Antrieb			
1	Schwarz	Hall-Sensor U	
2	Braun	+5V	
3	Rot	VSS (Gnd)	
4	Orange	Hall-Sensor V	
5	Gelb	Hall-Sensor W	
6	Grün	Nicht verwendet	
7	Blau	SW stoppen	
Feedback Slave X9-Antrieb			
1	Schwarz	Hall-Sensor U	
2	Braun	+5V	
3	Rot	VSS (Gnd)	
4	Orange	Hall-Sensor V	
5	Gelb	Hall-Sensor W	
6	Grün	Nicht verwendet	
7	Blau	SW stoppen	
X14-Stromanschlüsse			
1	Rot oder Braun	Motor unteres Gate	
2	Schwarz	Motor unteres Gate	
X1 - X3			
X1	Flachbandkabel X1 für LINK		
X3	Blau Schalter unter Pan +5V5		

Schalttafel Jumper JP1		
Jumper werden auf der Sekundärseite nicht verwendet		
Nr.	Beschreibung	Aktion
1	GO ignorieren	Nicht verwendet
2	Sch. oberes Gate	Nicht verwendet
3	IR Stufen	Nicht verwendet
4	Sch. unteres Gate	Nicht verwendet
5	IR Plattform	Nicht verwendet
6	Sch. unter Pan	Nicht verwendet



3.7 Verkabelung Schalttafel für Lift mit Verriegelung an Tür

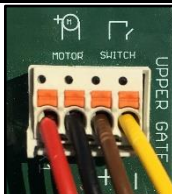
Wenn der Lift mit Türen geliefert wird, können diese Türen mit Schlössern ausgestattet werden*. Schlüssel sind nur für die Innenausführung des EasyLift 1100 verfügbar.



HINWEIS: Die in diesem Kapitel dargestellten Anschlüsse gelten nur für EasyLift 1100 mit Schlössern an den Türen. Alle anderen Anschlüsse siehe Abschnitt 3.6.

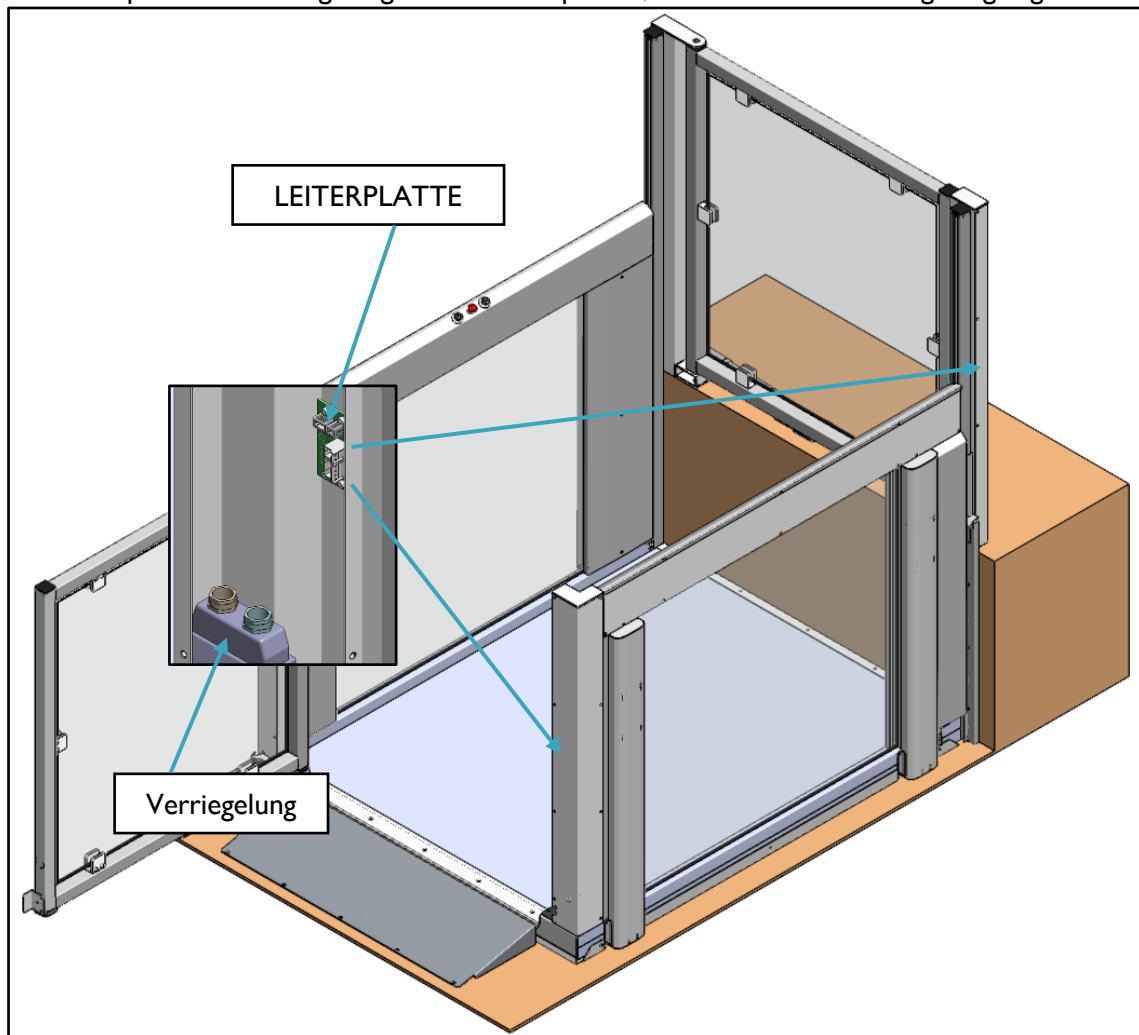
102726 ANSCHLUSSPLATTE - EASYLIFT 1100 mit Verriegelung an Tür

Stromanschluss X1 zu Leiterplatte Verriegelung		
1	Rot	Motor (+)
2	Schwarz	Motor (-)
3	Braun	UGSWR
4	Gelb	+5V5



*Zusatzausstattung

Die Leiterplatte für Verriegelung ist in den Türposten, direkt über der Verriegelung angebracht.



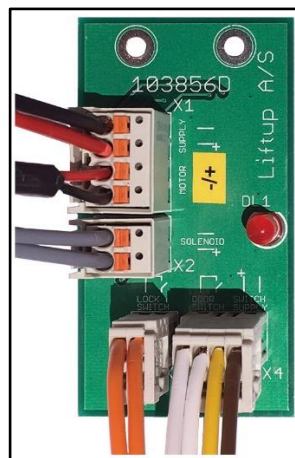
**103689 Verriegelung für Tür, rechte Seite &
103690 Verriegelung für Tür, linke Seite**

Anschlüsse Verriegelung an Leiterplatte		
Orange	Orange	Verriegelung SW
Orange	Orange	Verriegelung SW
Blau	Grau	Magnetspule (+)
Braun	Grau	Magnetspule (-)



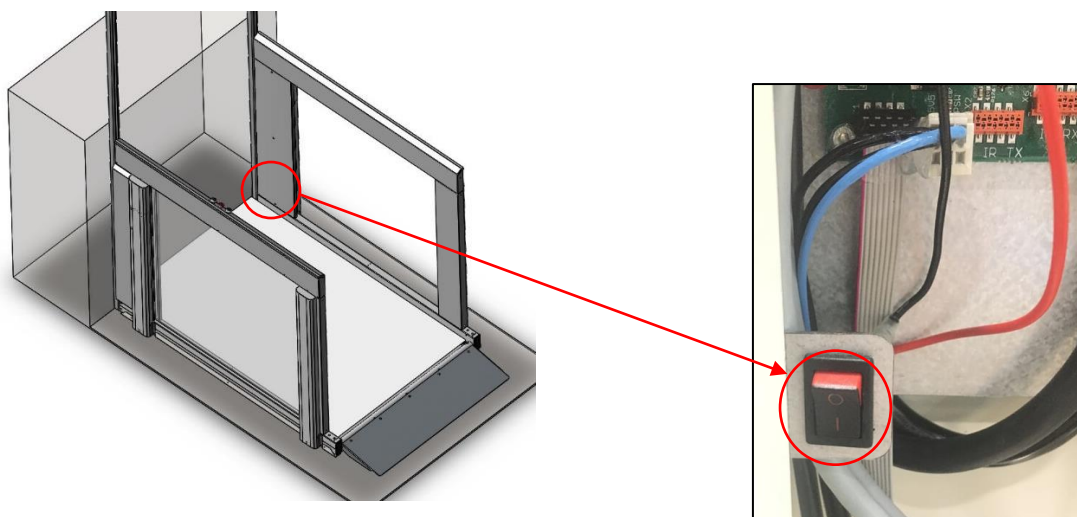
103856 Leiterplatte für Verriegelung - EASYLIFT 1100 mit Verriegelung an Tür

Anschlüsse Leiterplatte für Verriegelung (103856)		
1	Schwarz	X1 Versorgung -
2	Rot	X1 Versorgung +
3	Rot	X1 Motor +
4	Schwarz	X1 Motor -
5	Grau	X2 Magnetspule
6	Grau	X2 Magnetspule
7	Orange	X3 Schalter Verriegelung
8	Orange	X3 Schalter Verriegelung
9	Weiß	X4 Türschalter
10	Weiß	X4 Türschalter
11	Gelb	X4 Versorgung Schalter +
12	Braun	X4 Versorgung Schalter -



3.8 EIN/AUS-Schalter (ON/OFF)

Der Lift ist mit einem EIN/AUS-Schalter ausgestattet. Er befindet sich auf der rechten Seite des Lifts. Um an den Schalter zu gelangen, muss die Abdeckung entfernt werden. Diese Taste trennt die Stromversorgung vom Lift. Wenn der Benutzer sie bei gleichzeitiger Aktivierung des Notausschalters ausschaltet, wird der Lift komplett abgeschaltet.



Der EIN/AUS-Schalter wird zur Kopplung von kabellosen Rufstationen verwendet (siehe Kapitel 4). Die Stromversorgung des Lifts wird durch Aktivieren des EIN/AUS-Schalters und des Notausschalters ein- oder ausgeschaltet (siehe Kapitel 5). Wenn die Stromversorgung wieder eingeschaltet ist (und das Not-Aus gelöst), wird die Steuerung gestartet (siehe Kapitel 5).

*Zusatzausstattung

3.9 Automatische Rückkehrfunktion (Auto Return)

Siehe Abschnitt 5.2 über das Liftup Service Tool, um mehr über die automatische Rückkehrfunktion zu erfahren.

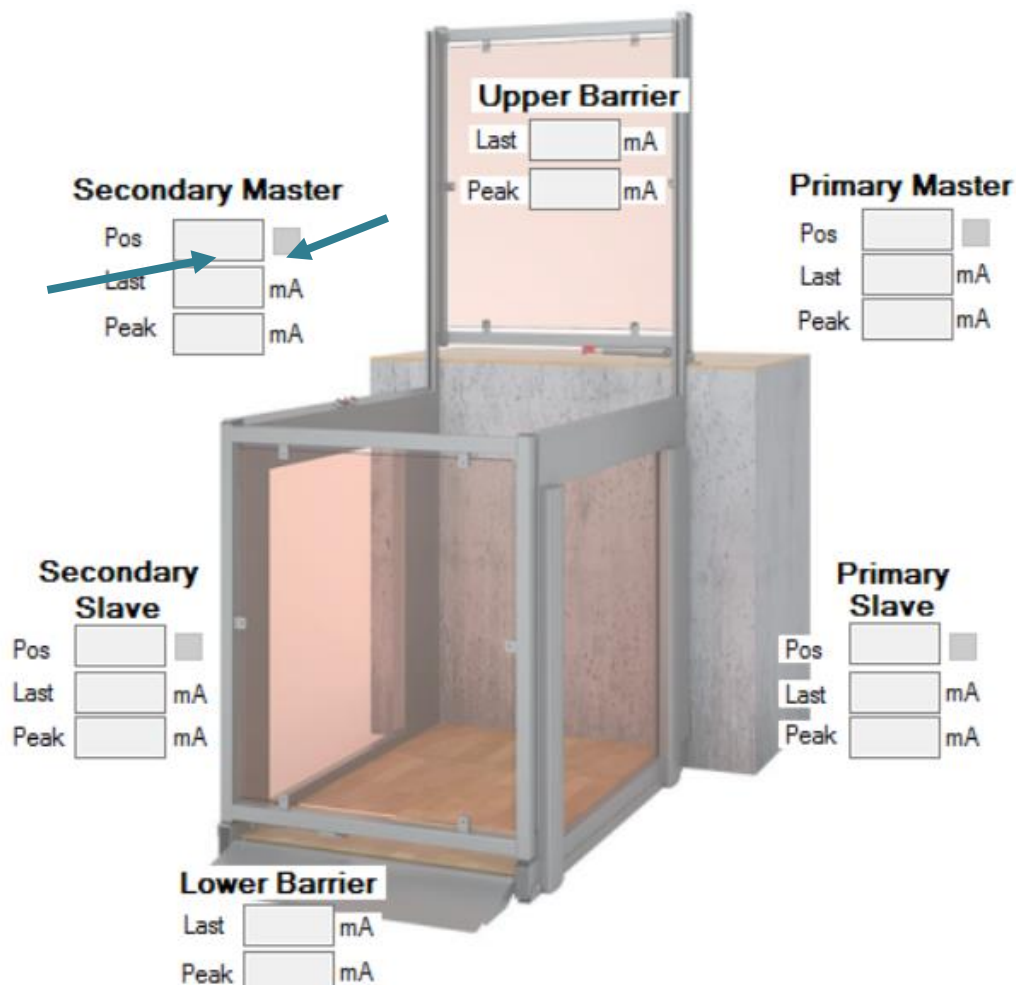
3.10 Kalibrierung

Im Falle von:

- Verlassen des Service-Modus
- Lösen des Notauschalters bei abgeschalteter Stromversorgung (OFF)
- Zurücksetzen der Schalttafel
- Programmieren des Lifts mithilfe des Liftup Service Tools

wird der Lift seine Position verlieren, und muss für die Wiederaufnahme des normalen Betriebs neu kalibriert werden. Bei Aktivierung der Rufstation-/Onboard-Tasten fährt der Lift abwärts. Bei dieser Bewegung erreichen einige Antriebe gegebenenfalls die tiefere Position schneller als andere - dies ist normal

Sobald alle vier Antriebe „auf Null“ sind (siehe Bild unten aus dem Liftup Service Tool) zeigen alle vier Antriebe ein grünes Licht und die Position „0“. Nun kann der Lift wieder normal betrieben werden.



4. Rufstationen

Der Lift kann mit verschiedenen Typen von Rufstationen geliefert werden, die am oberen Niveau und unteren Niveau (empfohlen) anzubringen sind. Verschiedene Lösungsmöglichkeiten finden Sie unter www.liftup.dk.

Der Anschluss einer Standard-Rufstation von Liftup ist nachfolgend beschrieben.

4.1 Kabelgebundene Standard-Rufstation

2-Wege-Anschlüsse:



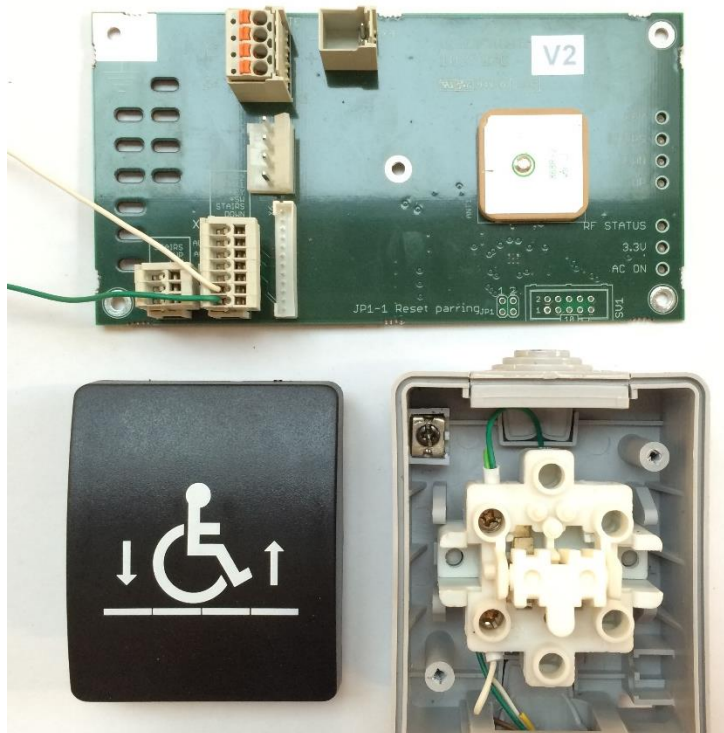
Untere Rufstation:

Grün / gemeinsam
Braun / Aufwärts
Weiß / Abwärts

Obere Rufstation:

Grün / gemeinsam
Weiß / Abwärts
Braun / Aufwärts

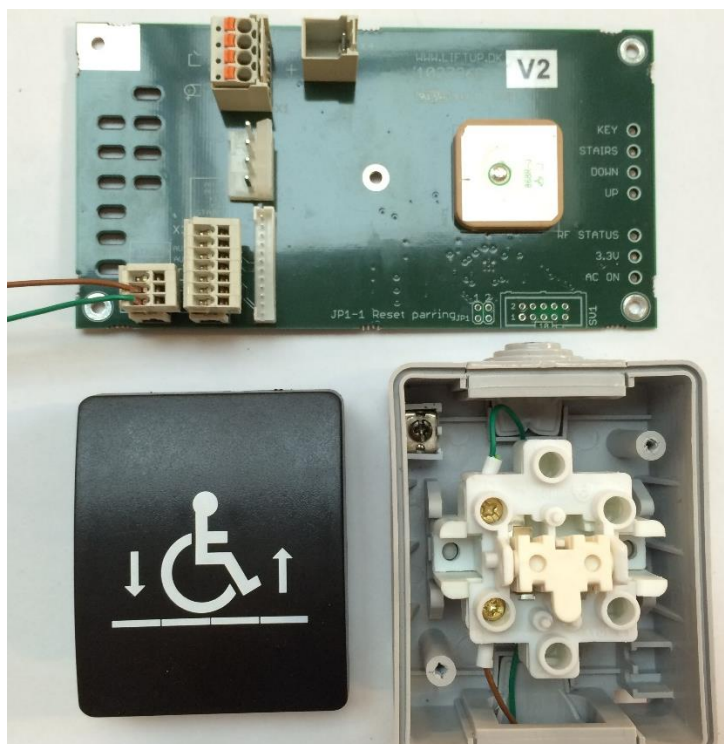
Einweg-Verbindungen



Untere Rufstation:

Grün / gemeinsam

Weiß / Abwärts



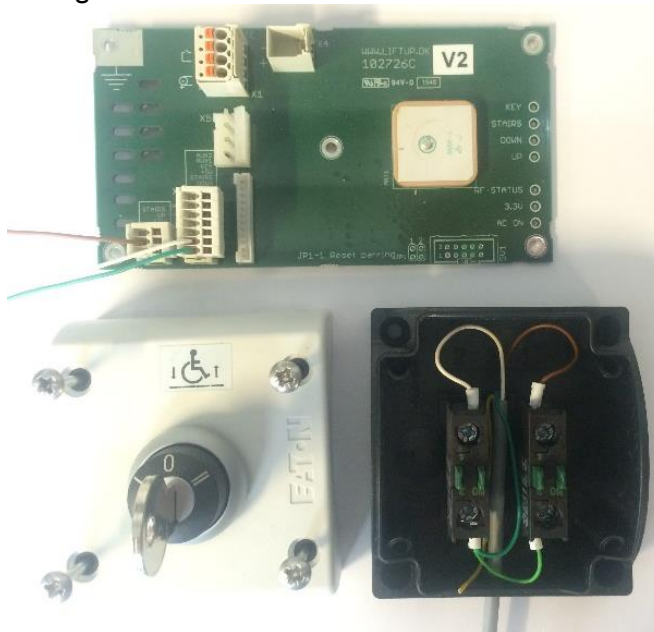
Obere Rufstation:

Grün / gemeinsam

Braun / Aufwärts

4.2 Schlüsselbetriebene Rufstationen

2-Wege-Anschlüsse:



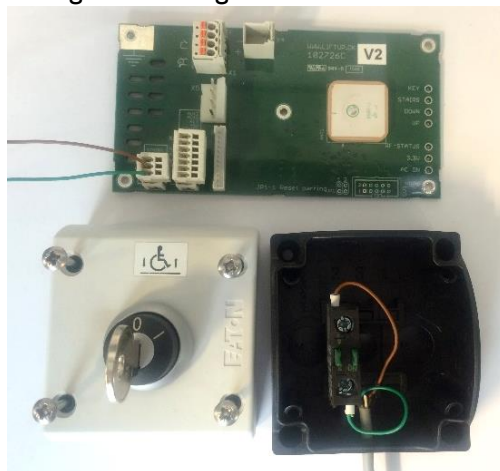
Obere Rufstation:

Grün / gemeinsam
Braun / Aufwärts
Weiß / Abwärts

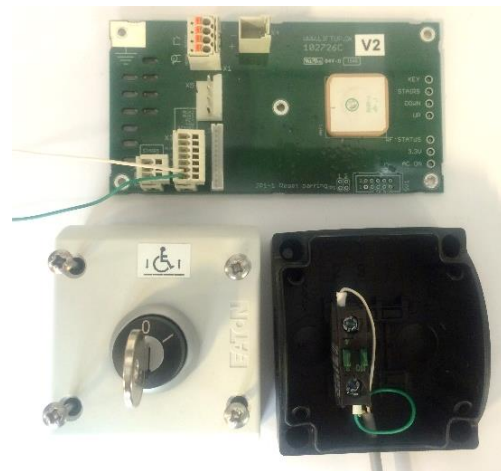
Obere Rufstation:

Grün / gemeinsam
Braun / Aufwärts
Weiß / Abwärts

Einweg-Verbindungen



Obere Rufstation:



Untere Rufstation:

4.3 Kabellose Rufstationen (wandmontiert)

2-Wege-Anschlüsse:



Einweg-Verbindungen



Obere Rufstation:



Untere Rufstation:

4.4 Kopplung des Senders und Empfängers

4.4.1 Kabellose Rufstation und Empfänger des Lifts

Um zu funktionieren, müssen kabellose Rufstation und Empfänger immer gekoppelt sein. Der Empfänger reagiert nicht auf einen nicht mit ihm gekoppelten kabellosen Sender. Ein Empfänger kann mit bis zu 20 kabellosen Rufstationen gekoppelt werden. Eine kabellose Rufstation kann, falls erforderlich, mit mehreren Empfängern gekoppelt werden. Wenn ein Empfänger eingeschaltet wird (siehe Abschnitt 10.6), blinkt der RF-Status im Anschlusskasten 2 Minuten lang. Oder bis er mit einer kabellosen Rufstation gekoppelt ist.

1. Stellen Sie sicher, dass das System mit Strom versorgt ist. Drücken Sie das Not-Aus und schalten Sie den EIN/AUS-Schalter an der Seite der Plattform ein (siehe Abschnitt 10.6).
2. Wandmontierte ferngesteuerte Rufstation: Schalten Sie den DIP-Schalter S4 #2 auf EIN und drücken Sie den Kontakt oder Kurzschluss (↑) oder (↓) mithilfe eines Metallgegenstandes. Die Kontroll-LED an der Rufstation blinkt langsam. Die Rufstation befindet sich nun 2 Minuten lang im Installationsmodus. Stellen Sie den Schalter S4 #2 wieder auf die Ausgangsposition (aus).
3. Lösen Sie den roten Notausschalter am Lift innerhalb dieser 2 Minuten, indem Sie sie im Uhrzeigersinn drehen.
4. Die Kontroll-LED an der Rufstation ist mit der Plattform gekoppelt, wenn sie nicht mehr blinkt.
5. Testen Sie das System, um sicherzustellen, dass die Kopplung ordnungsgemäß verlaufen ist. Falls nicht, wiederholen Sie 1.-5. oben. Wenn mehrere Rufstationen mit dem Empfänger gekoppelt werden sollen, wiederholen Sie die Schritte 2.-6. oben.
6. Schalten Sie den EIN/AUS-Schalter an der Seite der Plattform ein.



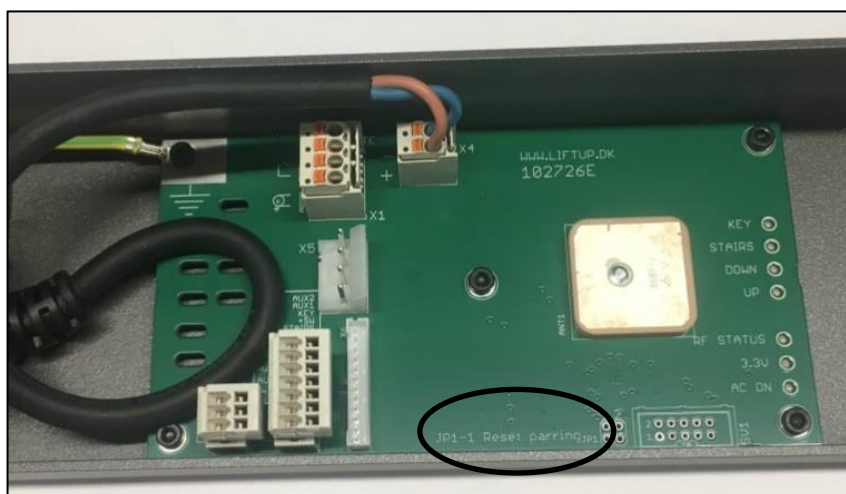
Zurücksetzen der kabellosen Rufstation und des Empfängers am Lift

Um eine kabellose Rufstation zurückzusetzen, damit sie nicht mehr mit einem bestimmten Lift gekoppelt ist, gehen Sie folgendermaßen vor:

- Schalten Sie den DIP-Schalter S4 #1 auf EIN und drücken Sie den Kontakt oder Kurzschluss (↑) oder (↓) mithilfe eines Metallgegenstandes. Die Kontroll-LED an der Rufstation blinkt schnell.
- Die Kopplung mit dem Empfänger wurde nun gelöscht.
- Schalten Sie den DIP-Schalter S4 #1 auf aus.

Zurücksetzen des Empfängers am Lift

- Schalten Sie die Stromversorgung zum Lift ein.
- Schließen Sie JP1-1 auf der Anschlussplatine kurz.
- Wenn die Kontroll-LED schnell zu blinken beginnt, wurde der Empfänger zurückgesetzt.
- Wenn die Kontroll-LED nicht schnell blinkt, bedeutet dies, dass kein Empfänger gekoppelt wurde.



4.4.2 Fernbedienung und Empfänger am Lift

Um zu funktionieren, müssen Fernbedienung und Empfänger des Lifts immer gekoppelt sein. Der Empfänger reagiert nicht auf eine nicht mit ihm gekoppelte Fernsteuerung.

Ein Empfänger kann mit bis zu 20 Fernbedienungen gekoppelt werden. Eine Fernsteuerung kann, falls erforderlich, mit mehreren Empfängern gekoppelt werden. Wenn ein Empfänger eingeschaltet wird (siehe Abschnitt 10.6), blinkt der RF-Status im Anschlusskasten 2 Minuten lang. Oder bis er mit einer Fernsteuerung gekoppelt ist.



1. Stellen Sie sicher, dass das System mit Strom versorgt ist. Drücken Sie das Not-Aus und schalten Sie den EIN/AUS-Schalter an der Seite der Plattform ein (siehe Abschnitt 3.7).
2. Drücken Sie die Tasten AUF (↑) und AB (↓) auf der Fernbedienung gleichzeitig und halten Sie sie für ca. 5 Sekunden, bis die Kontroll-LED auf der Fernbedienung langsam blinkt. Die Fernbedienung befindet sich nun 2 Minuten lang im Installationsmodus.
3. Lösen Sie den roten Notausschalter am Lift innerhalb dieser 2 Minuten, indem Sie sie im Uhrzeigersinn drehen.
4. Wenn die Kontroll-LED auf der Fernbedienung nicht mehr blinkt, ist diese mit der Plattform gekoppelt.
5. Testen Sie das System, um sicherzustellen, dass die Kopplung ordnungsgemäß verlaufen ist, ansonsten wiederholen Sie die Schritte 1.-5. oben. Wenn mehrere Rufstationen mit dem Empfänger gekoppelt werden sollen, wiederholen Sie Schritt 2. oben.
6. Schalten Sie den EIN/AUS-Schalter an der Seite der Plattform ein.



Tragbare Fernbedienung (Sender)

Zurücksetzen der Fernbedienung und des Empfängers am Lift

Um eine Handbedienung zurückzusetzen, damit sie nicht mehr mit einer bestimmten Plattform gekoppelt ist, gehen Sie folgendermaßen vor:

1. Drücken Sie gleichzeitig die Tasten AUF (↑) und AB (↓) der Handbedienung, und halten Sie sie für ca. 5 Sekunden gedrückt. Bis die Kontrolldiode der Handbedienung blinkt. Die Handbedienung befindet sich nun 2 Minuten lang im Installationsmodus.
2. Führen Sie Folgendes innerhalb von 2 Minuten aus:

Drücken Sie: AUF (↑), AUF (↑), AB (↓), AB (↓), AUF (↑), AB (↓), AUF (↑), AB (↓)

3. Wenn die Kontrolldiode schnell blinkt, ist die Handbedienung nicht mehr mit einem spezifischen Lift verbunden.



WICHTIG! Stellen Sie sicher, dass sich kein anderer Empfänger im Kopplungsmodus befindet (Drücken Sie eventuell den Kopplungsmodus).

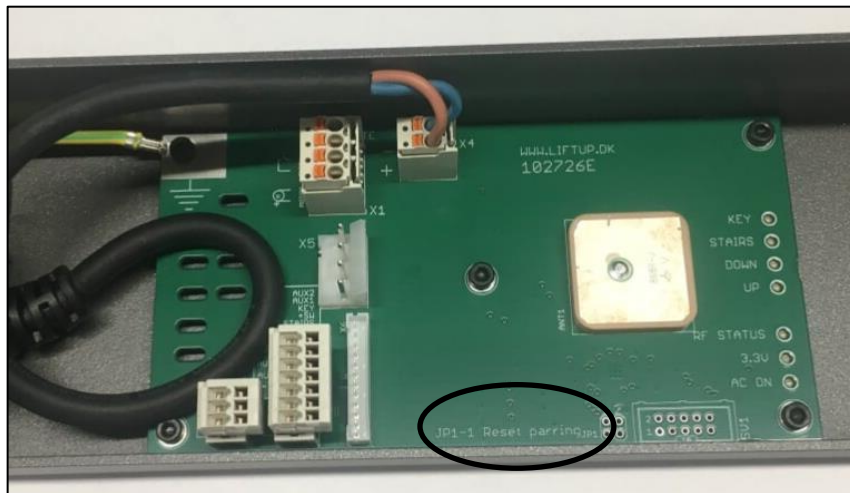
Zurücksetzen des Empfängers am Lift

Schalten Sie die Stromversorgung zum Lift ein.

Schließen Sie JP1-1 auf der Anschlussplatine kurz.

Wenn die Kontroll-LED schnell zu blinken beginnt, wurde der Empfänger zurückgesetzt.

Wenn die Kontroll-LED nicht schnell blinkt, bedeutet dies, dass kein Empfänger gekoppelt wurde.

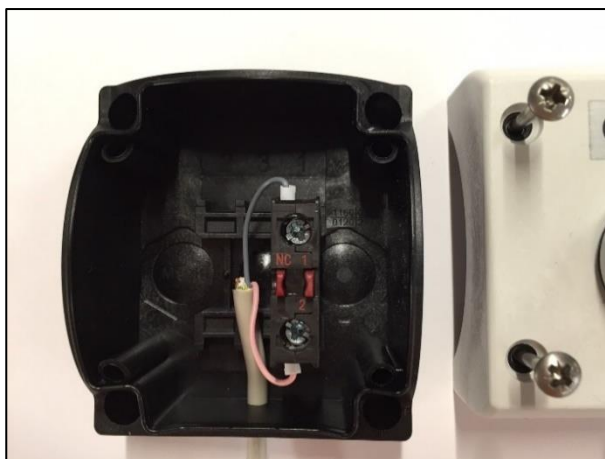


4.5 EIN/AUS-Schlüsselschalter (optional)

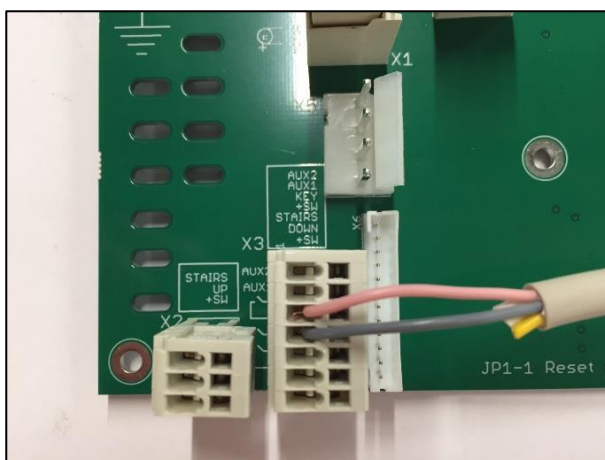
Die EasyLift V3 kann mit einem Schlüsselschalter zum Ausschalten des Geräts geliefert werden (103480). Der Anschluss eines Standard-Schlüsselschalters von Liftup ist unten beschrieben.



Standard-Schlüsselschalter



Kabel für den Anschluss im Schlüsselschalterkasten.



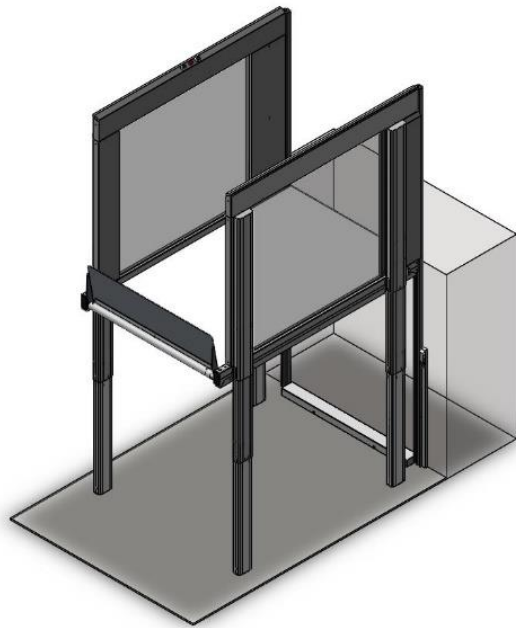
Kabel des Schlüsselschalters auf der Leiterplatte für Anschlusskasten. Befinden sich auf der unteren Schiene.

5. Einstellung der Hubhöhe

5.1 Definition

Alle Lifte werden mit 2 programmierbaren Höheneinstellungen geliefert. Entsprechend Ihrer Auftragsbestätigung wird der Lift getestet und auf die von Ihnen angegebenen Höhen eingestellt, diese können jedoch bei Bedarf geändert werden.

Die 1. programmierbare Höheneinstellung (Hubhöhe der Plattform) betrifft die Höhe, in der die Plattform beim Erreichen der oberen Liftposition anhält.



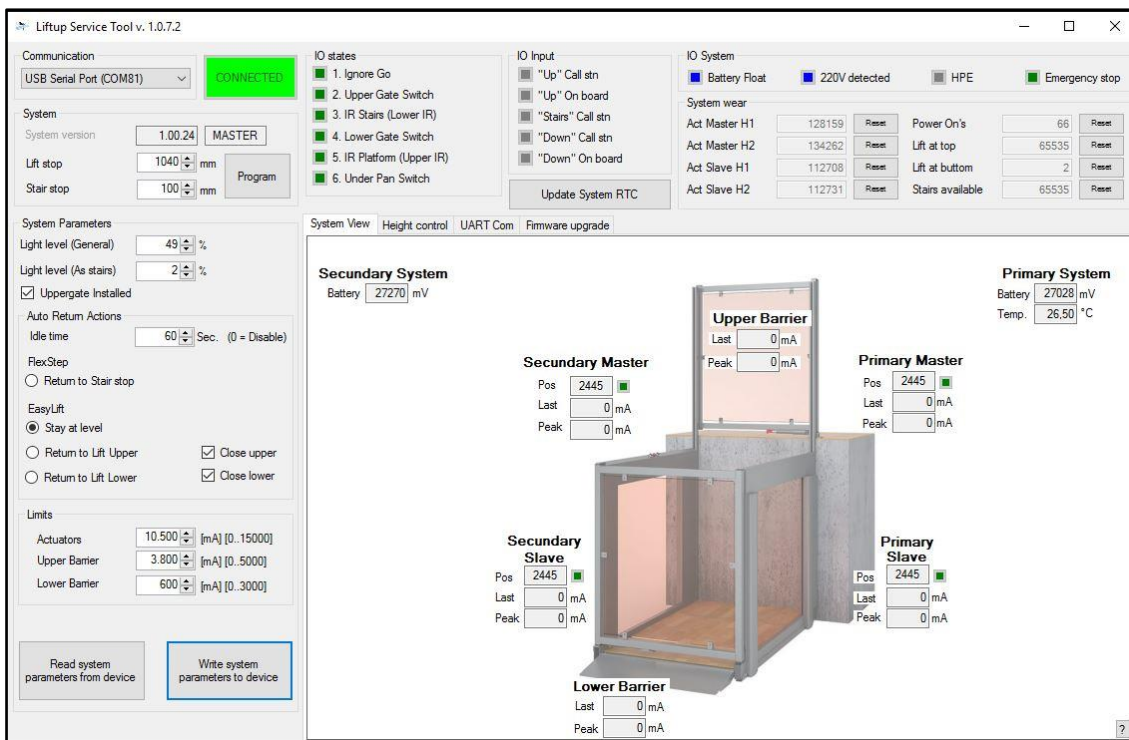
Anhalten an der oberen Liftposition

5.2 Einstellung von Stopps mithilfe des Liftup Service Tools

Das Liftup Service Tool muss auf einem PC* (Laptop) mit einem USB-Ausgang installiert werden.

1. Verbinden Sie das USB-Kabel mit dem PC und dem USB-Stecker der Master-Schalttafel (102352) des Lifts (rechte Seite der Plattform).
2. Starten Sie das Liftup Service Tool am PC (dazu muss der Name des COM-Ausgangs bekannt sein, siehe Erklärung im Anhang). Der „angeschlossene“ Kasten sollte mit grünem Hintergrund versehen sein (siehe unten, USB auf COM 81 erkannt).

* PC muss Windows 7 oder neuer sein. Windows XP kann verwendet werden, erfordert jedoch spezielle Driver.



3. Stellen Sie den Wert der Antriebe im Hub-Bereich ein:
 - Hubhöhe der Plattform in mm (siehe HINWEIS)

4. Betätigen Sie „Write system parameters to device“.

Nun ist das System betriebsbereit, denken Sie bitte daran, die gewünschten Einstellungen zu überprüfen.

HINWEIS: Achten Sie darauf, ca. 70 mm von den Einstellungen abzuziehen, da die Plattform 70 mm stark ist.



WICHTIG! Nach der Programmierung muss das System durch Betätigung der Taste „Lift down“ (↓) kalibriert werden, bis die Plattform sich auf Höhe der unteren Hubposition befindet.

5.3 Einstellen der Hubhöhe (des virtuellen oberen Stopps) mit dem „Service-Modus“

Wenn sich das System im Service-Modus befindet, ist es möglich, die Hubhöhe des Lifts festzulegen.

- A. Versetzen Sie das System in den Service-Modus (siehe Kapitel 6).
- B. Fahren Sie den Lift auf die untere Ebene (da der Lift nicht kalibriert wurde, fährt er sehr langsam). Wenn der Lift bereits heruntergefahren ist, muss er um 10 cm hoch- und dann wieder heruntergefahren werden.
- C. Drücken Sie die AUF-Taste (UP/↑) (an der Rufstation oder am Lift), bis die gewünschte Höhe erreicht ist, (die Fahrgeschwindigkeit ist jetzt schnell, der Lift ist kalibriert).
- D. Um die neue Hubhöhe zu registrieren, drücken Sie das Not-Aus (sie bleiben im Service-Modus) und drücken die AUF-Taste (↑) auf der Plattform eine Sekunde, dann hören Sie einen „Bestätigungston“.
- E. Verlassen Sie den Service-Modus (siehe Kapitel 6).



WICHTIG! Nach der Programmierung muss das System durch Betätigung der Taste „Lift down“ (↓) kalibriert werden. Fahren Sie den Lift bis nach unten.

6. Service-Modus

6.1 Versetzen des Systems in den Service-Modus

Versetzen Sie das System folgendermaßen in den Service-Modus:

1. Drücken Sie das Not-Aus.
2. Drücken und halten Sie die AUF- und AB-Tasten (↑/↓) 10 Sekunden lang und lösen Sie den Notausschalter, halten Sie die beiden Tasten (↑/↓) 10 Sek. lang.
3. Lösen Sie nun die Tasten, sobald Sie den Ton des Service-Modus gehört haben (zwei Töne alle 5 Sek.)



Um den Service-Modus zu verlassen, gehen Sie wie zum Einschalten des Service-Modus vor (1., 2., 3.).

Im Service-Modus muss die Rampenverriegelung/der Türschalter des Systems aktiviert sein und die vertikale Sicherheitsbarriere/der Türschalter ist aktiviert. In diesem Modus ist die automatische Rückkehrfunktion ebenso wie der obere Stopp deaktiviert.

6.2 NICHT KALIBRIERTE Funktionen im Service-Modus

HINWEIS 1: Achten Sie darauf, die Plattform nicht mehr als 1250 mm anzuheben. Dies könnte bei mangelnder Kalibrierung im Service-Modus vorkommen.

Austausch des Antriebs:

Trennen Sie einen der Antriebe an der Steuereinheit. Nun fährt der Lift mit 3 Antrieben.

HINWEIS 2: Da der EasyLift nicht kalibriert ist, sind die Antriebe nicht miteinander synchronisiert (deshalb ist die Plattform nicht parallel zum Boden).

HINWEIS 3: Achten Sie darauf, die Kabelkette nicht zu beschädigen, trennen Sie sie gegebenenfalls vom rechten Wandprofil.

6.3 KALIBRIERTE Funktionen im Service-Modus

Im Service-Modus stehen verschiedene Funktionen zur Verfügung, zum Beispiel:

1. Es ist möglich, den virtuellen oberen Stopp einzustellen.
2. Alle vier Antriebe können durch Drücken von „lift down“ oder „lift up“ (↑/↓) betrieben werden.

7. Sicherheitsfunktionen

7.1 Sicherheitsdruckplatte

Unter dem Lift ist eine Druckplatte mit Mikro-Sicherheitsschaltern verbunden (siehe Abbildung 7.2). Dadurch besteht kein Risiko mehr, unter der Plattform eingequetscht zu werden.

Die Mikroschalter der Druckplatten sind angeschlossen und funktionieren in einem normalerweise geschlossenen Kreis. Bei Aktivierung im Abwärts-Betrieb hält der Lift an und fährt ca. 2-3 cm aufwärts. Im Service-Modus hält der Lift völlig an – er fährt nicht 2-3 cm aufwärts.

7.2 Einstellung der Mikroschalter für Druckplatten

Um die Mikroschalter einzustellen, lösen Sie die beiden Schrauben unter dem Rahmen des Lifts. Schieben Sie den Mikroschalter vorsichtig vor und zurück, bis er die richtige Position erreicht hat.

Ziehen Sie die beiden Schrauben fest.

Prüfen Sie, ob der Schalter richtig eingestellt ist, indem Sie die Druckplatte aktivieren und den Lift nach unten fahren.

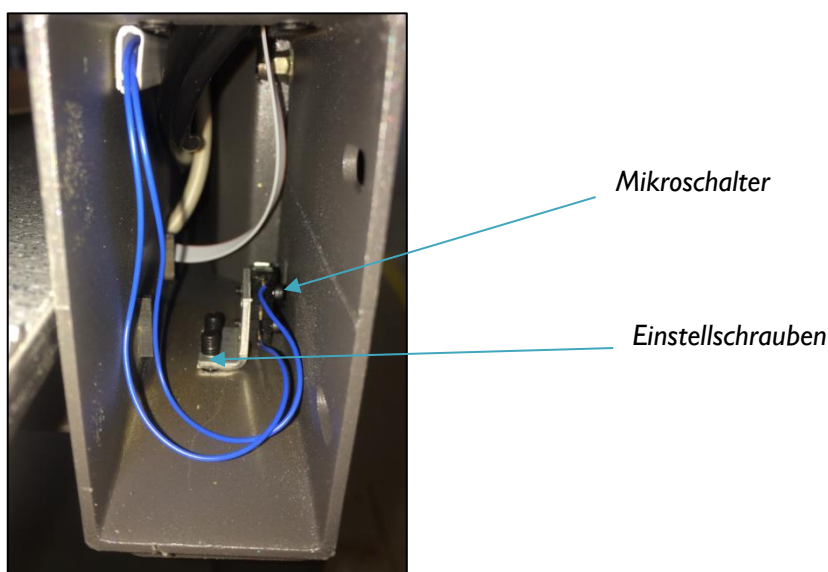
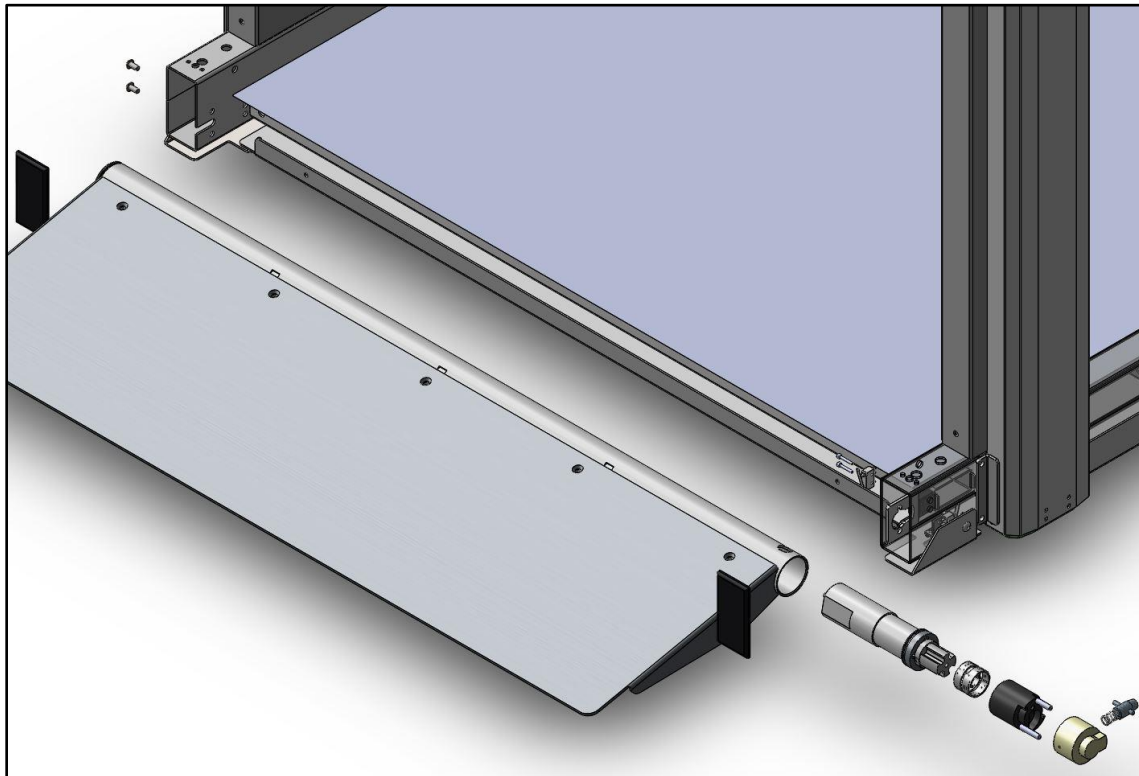


Abb. 7.2: Seitenrahmen des EasyLift

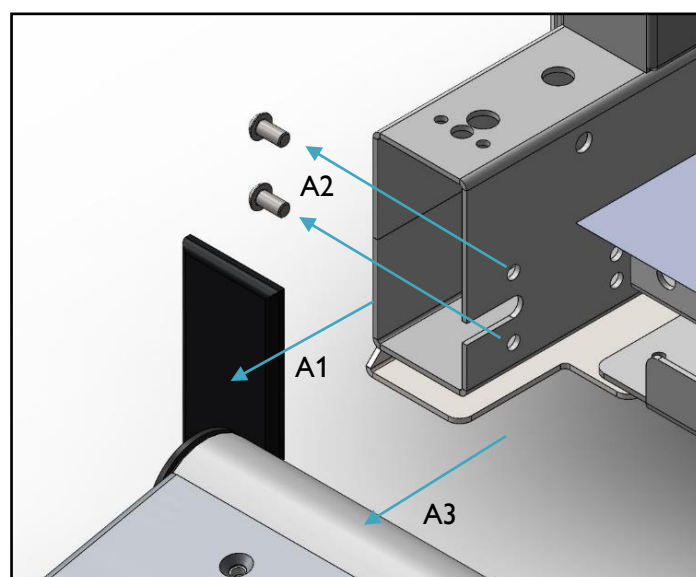
7.4 Automatischer Rampen-/Abrollschutz (nur bei EasyLift 800/900)

Die automatische Rampen-/Abrollicherung wird mit einem Elektromotor innerhalb des Stahlrohrs betrieben. Der Motor betreibt auch die mechanische Verriegelung im Rohr. Die Verriegelung stellt sicher, dass während der Fahrt nichts oder niemand von der Hubplattform rollt.

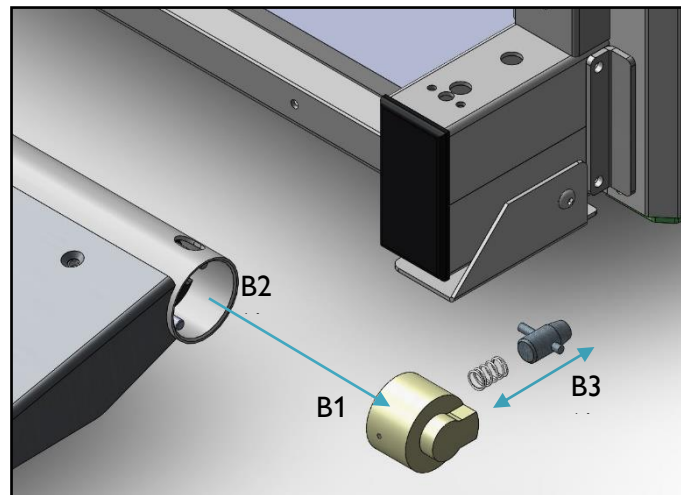


Wartung/Reparatur/Ersatz

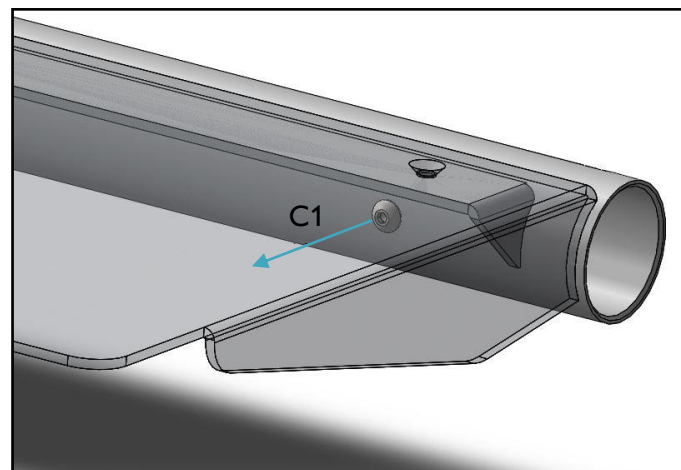
- A. Nehmen Sie die schwarze Kunststoffabdeckung (A1) ab. Lösen Sie die zwei Schrauben (A2), die die Rampenhalterung halten. Entfernen Sie die Rampenhalterung (A3) vorsichtig. Achten Sie auf die mit dem Motor verbundenen Kabel!



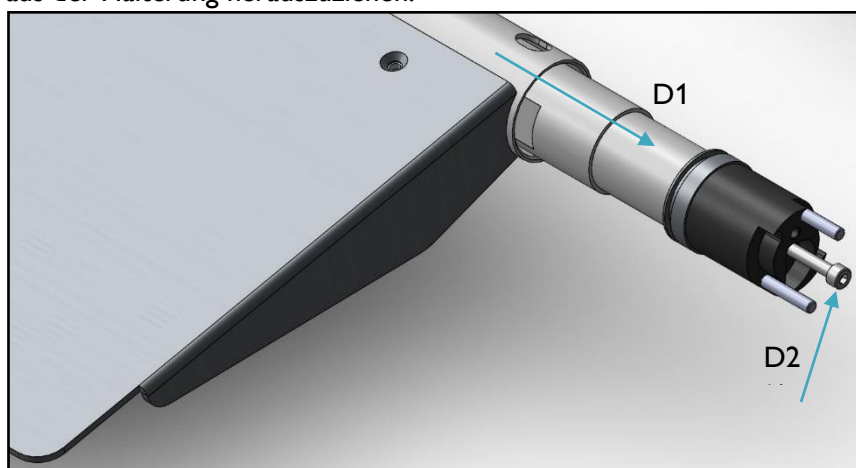
- B. Ziehen Sie die Messinghalterung (B1) vorsichtig von der Rampenhalterung (B2) ab. Wenn die Arretierung (B) herausgedrückt ist, schieben Sie sie mit einem Finger hinein. Die Arretierung ist federbelastet - Vorsicht!



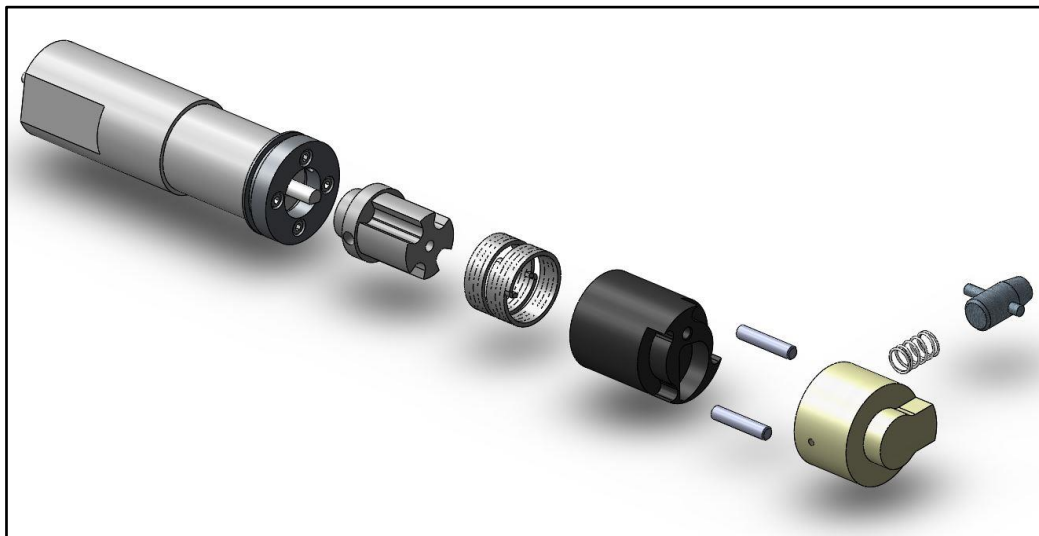
- C. Lösen Sie die Schraube (C1), die den Motor hält und verriegeln Sie die Baugruppe.



- D. Ziehen Sie die Messinghalterung vorsichtig aus dem Motor – und die Verriegelung (D1) aus der Rampenhalterung. Wenn die Verriegelung festsetzt, verwenden Sie eine M5-Schraube, um sie aus der Halterung herauszuziehen.



Zusammenbau der Verriegelung:



- E. Drücken Sie den Motor mit einer langen M5-Schraube hinein. Achten Sie darauf, die Kabel nicht zwischen Motor und Rampenhalterung einzuquetschen. Entfernen Sie die M5-Schraube.
- F. Bauen Sie die Verriegelung zusammen, indem Sie die Arretierung gleichzeitig festhalten. Drehen Sie die Verriegelung in die Halterung, bis sie festsetzt.
- G. Befestigen Sie die Verriegelung am Seitenrahmen (A). Die Arretierung muss zum Mikroschalter ausgerichtet sein.

Stellen Sie den zu aktivierenden Mikroschalter ein, wenn die Arretierung herausgeschoben ist, und aktivieren Sie den Schalter NICHT, solange die Arretierung sich in der Halterung befindet.

8. Entriegelung der Tür im Notfall

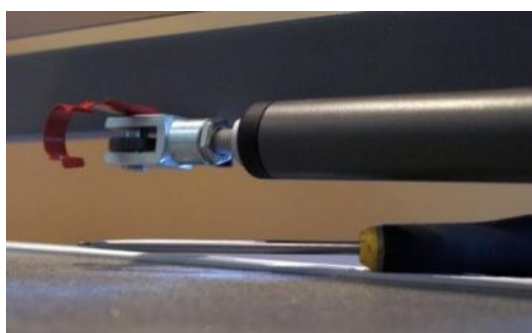
Im Falle eines Notfalls/einer Störung: Lösen Sie den Federklappbolzen.



1. Ziehen Sie die Feder mit einem geeigneten Werkzeug, Schraubendreher, Lineal, Flaschenöffner usw. aus der Welle des Gabelkopfes.



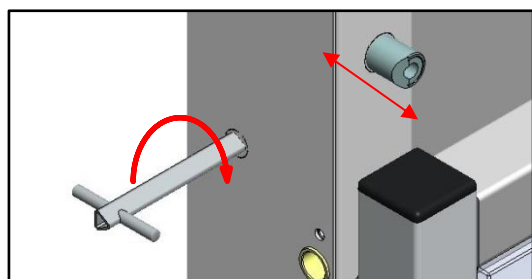
2. Von außen gelangen Sie an die untere Seite.



3. Die Feder ist gelöst.



4. Wenn die Feder gelöst ist, ziehen Sie die Schraube heraus. Bitte beachten! Aufgrund des Drucks am Türantrieb ist es schwierig, die Schraube herauszuziehen



5. Wenn die Tür mit einer automatischen Türverriegelung ausgestattet ist, entriegeln Sie diese mit einem Dreikantschlüssel (automatische Türverriegelung ist nur bei den Türen des EasyLift 1100 verfügbar).



6. Jetzt lässt sich die Tür frei bewegen.

Nach Behebung des Fehlers kann die Tür unter Beachtung der umgekehrten Reihenfolge der Anleitung angeschlossen werden.

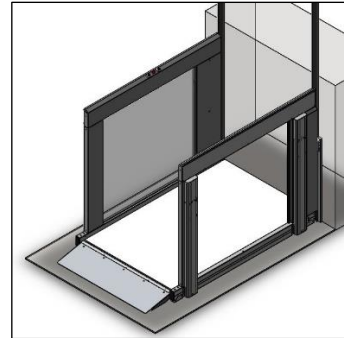
9. Austausch des Antriebs

9.1 Abbau des Antriebs



ACHTUNG! Wenn die Antriebe abgebaut sind, werden die Seitenabdeckungen nicht gestützt.

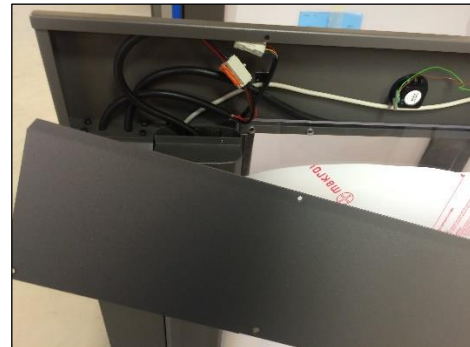
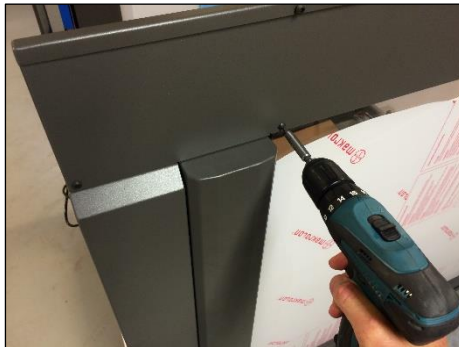
1. Drücken Sie die Taste „lift down“ (↓), bis die Plattform die untere Hubposition erreicht hat.



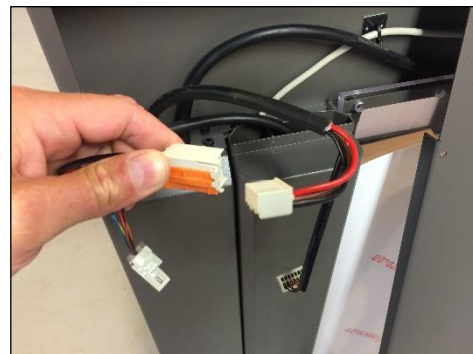
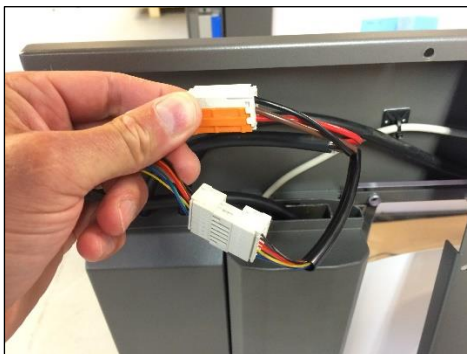
2. Betätigen Sie den Notausschalter.



3. Nehmen Sie die Abdeckung vom Rahmen ab.



4. Trennen Sie das Kabel für den Antrieb.



5. Lösen Sie die vier Schrauben, die den Antrieb auf dem Rahmen halten und entfernen Sie den Antrieb.



6. Montieren Sie den Antrieb in umgekehrter Reihenfolge dieser Anleitung.

9.1 Austausch der Spindleinheit

1. Lösen Sie die vier Schrauben und entfernen Sie die Fußplatte unter dem Antrieb.



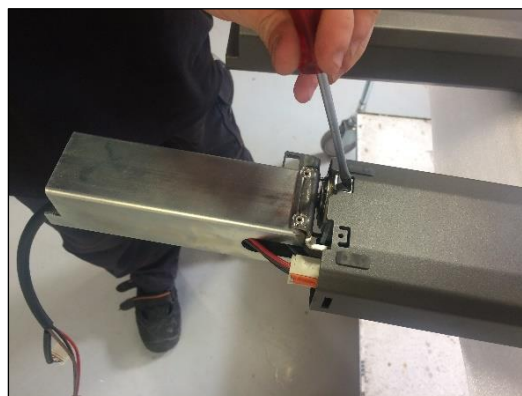
2. Lösen Sie die drei Schrauben, die die Spindel-einheit halten.



3. Lösen Sie die äußere Halterung des Antriebs vom Verlängerungsrohr. Verwenden Sie eine Flachzange, um die Blechverriegelung auf dem Verlängerungsrohr zu biegen. Ziehen Sie den Rest der montierten Spindeleinheit aus der äußeren Halterung des Antriebs.



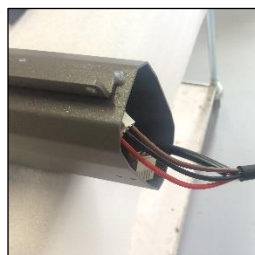
4. Lösen Sie die mittlere Antriebshalterung aus der oberen Halterung der Spindeleinheit. Verwenden Sie einen Schraubendreher oder ähnliches, um die Blechverriegelungen zu biegen.



5. Ziehen Sie die Spindeleinheit aus der äußeren Halterung des Antriebs.

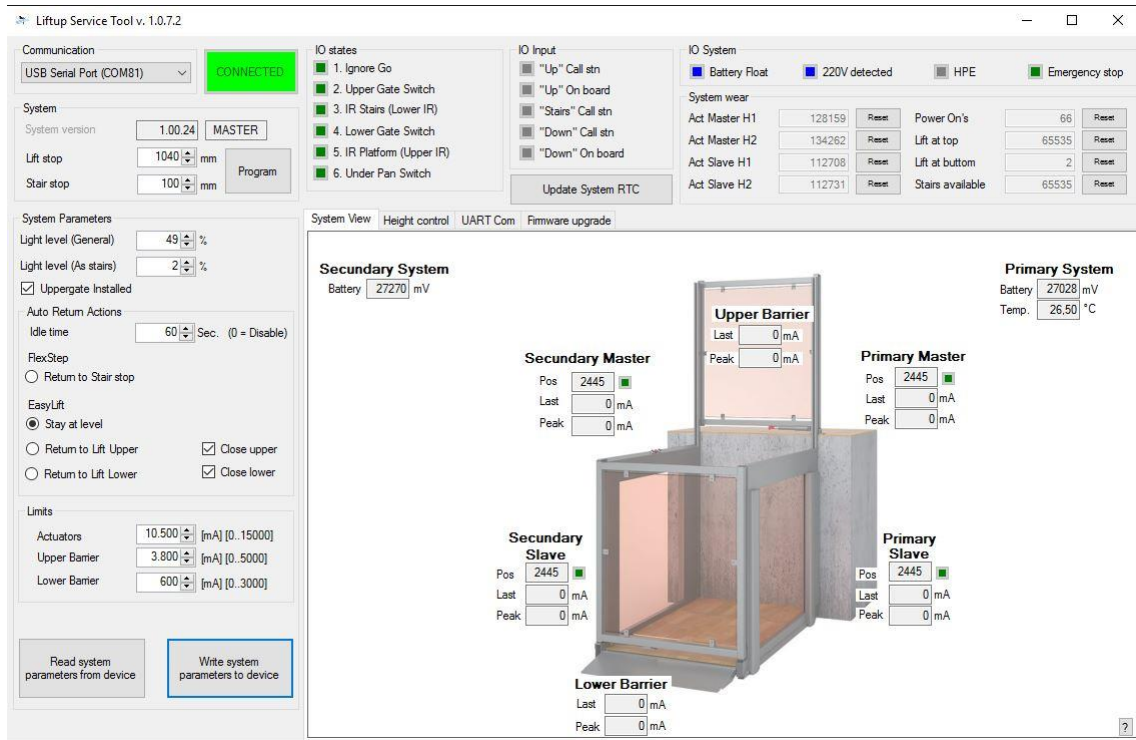


6. Führen Sie die Spindeleinheit ein und montieren Sie den Antrieb in umgekehrter Reihenfolge dieser Anleitung. Achten Sie darauf, beim Zusammenschieben der Antriebshalterungen keine Kabel zu beschädigen.



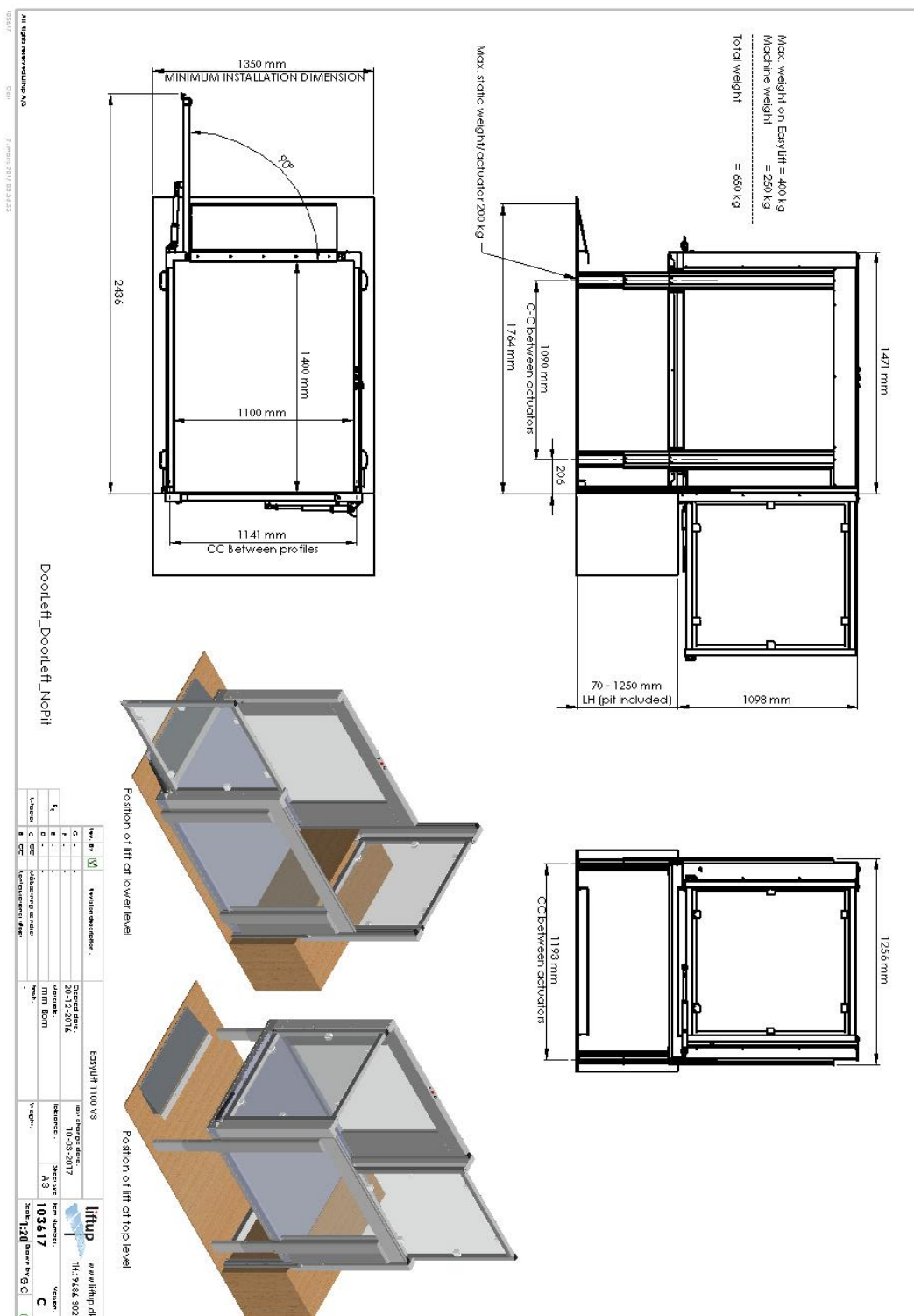
10. Dokumentation

10.1 Liftup Steuerungssoftware



In der Programmiersoftware von EasyLift kann der virtuelle obere Stopp angepasst werden.

10.3 Zeichnung EasyLift 1100



10.4 Installationsvorschriften EasyLift 800

Surface must be plane and vertical

Connection box must be placed on the floor, between the guide rails. Power supply connection must be in a distance of max. 1 m from the connection box.

H = Height between upper and lower level.

Surface must be plane and horizontal: ± 5 mm

* 1050 mm

70mm Pit dimension

45°

Fixing plane must be solid material for screws to guide rails

C-C = Distance between guide rails: 340 mm

30mm

Connection box

30°

30°

* 1050 mm Pit dimensions

Pit dimension: 1465mm (+40mm if vertical barrier is mounted)

Teil	Version/Description	EasyLift 800 V3 in building	Abgezeichnet/Drawn	Anders
1	14-02-2017	14-02-2017	27-02-2017	
2				
3				
4				
5				
6				
7				
8				
9				
10				
11				
12				
13				
14				
15				
16				
17				
18				
19				
20				
21				
22				
23				
24				
25				
26				
27				
28				
29				
30				
31				
32				
33				
34				
35				
36				
37				
38				
39				
40				
41				
42				
43				
44				
45				
46				
47				
48				
49				
50				
51				
52				
53				
54				
55				
56				
57				
58				
59				
60				
61				
62				
63				
64				
65				
66				
67				
68				
69				
70				
71				
72				
73				
74				
75				
76				
77				
78				
79				
80				
81				
82				
83				
84				
85				
86				
87				
88				
89				
90				
91				
92				
93				
94				
95				
96				
97				
98				
99				
100				

* Local building codes may apply

10.5 Installationsvorschriften EasyLift 900

Surface must be plane and vertical

Connection box must be placed on the floor, between the guide rails. Power supply connection must be in a distance of max. 1m from the connection box

H = Height between upper and lower level
L = 1450mm Length of the plane surface on lower level.

Surface must be plane and horizontal: +/- 5mm

* Local building codes may apply

70mm
Pit dimension

30°

Fixing plane must be solid material for screws to guide rails

C-C = Distance between guide rails
940 mm

Connection box

Pit dimension: 1150 mm

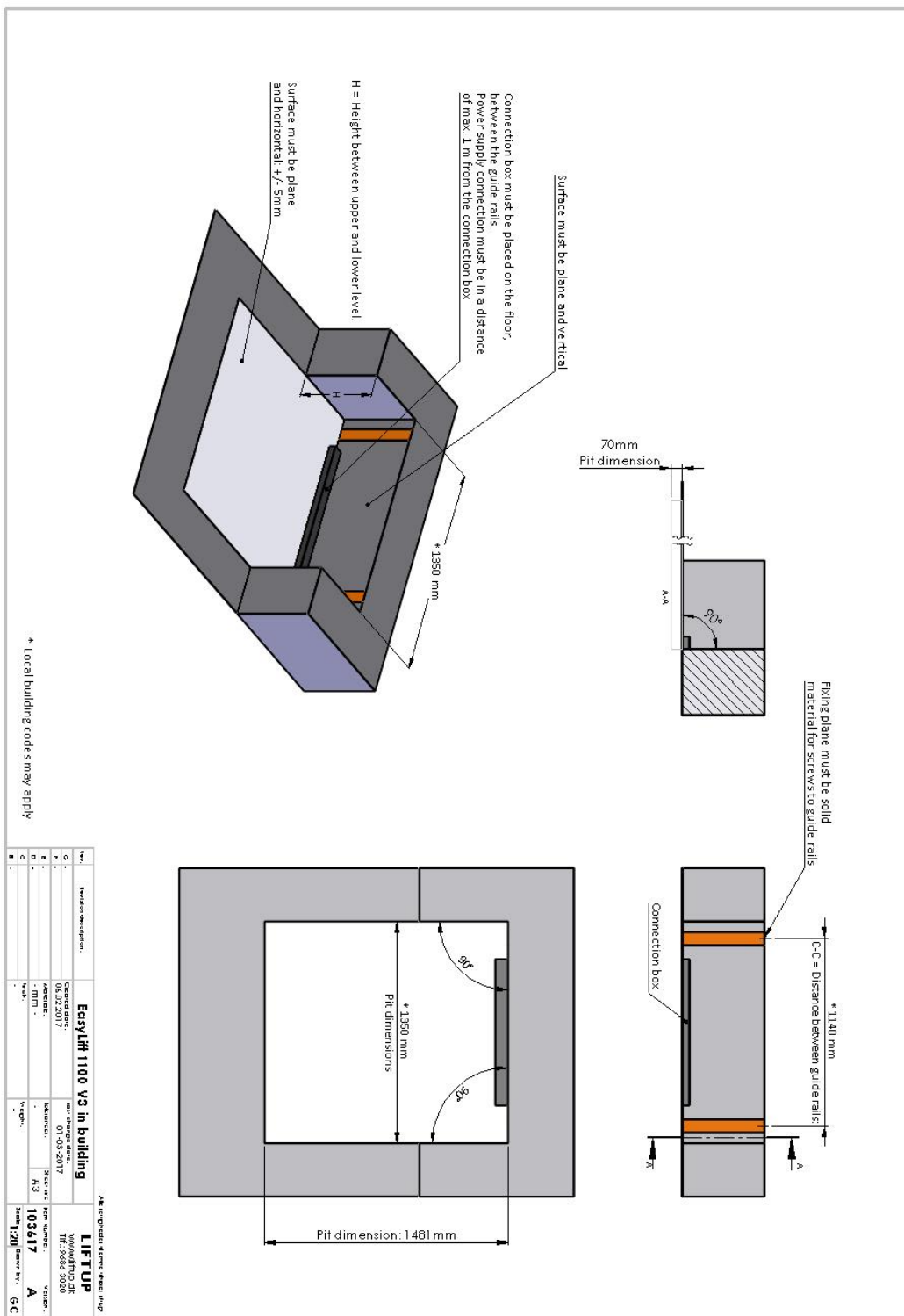
Pit dimensions

Pit dimension: 1465mm
(+40mm if vertical barrier is mounted)

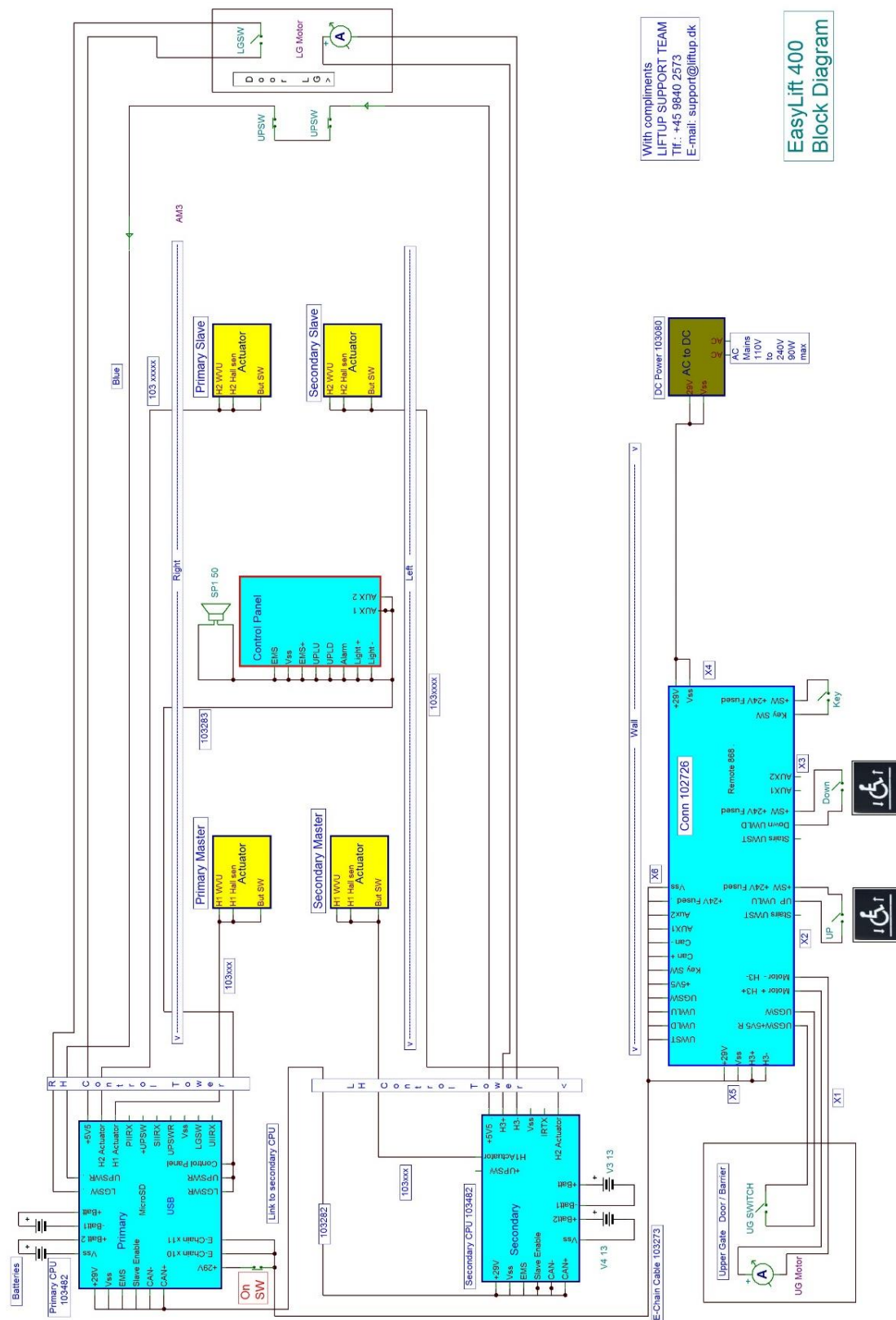
Teil	Technische Beschreibung	EasyLift 900 V3 in building	LIFTUP
Q	Zeichnungsnummer	05-02-2016	Vollständiger DR
E	Änderung	27-02-2017	Titel: 9888-3000
D	Form	A3	Version
C	Form	103179	Scale
B	Form	120	Drawn by: G C

Alle Rechte vorbehalten. Nachdruck, Vervielfältigung und Verbreitung, auch auszugsweise, ist ohne schriftliche Genehmigung der Liftup Group.

10.6 Installationsvorschriften EasyLift 1100



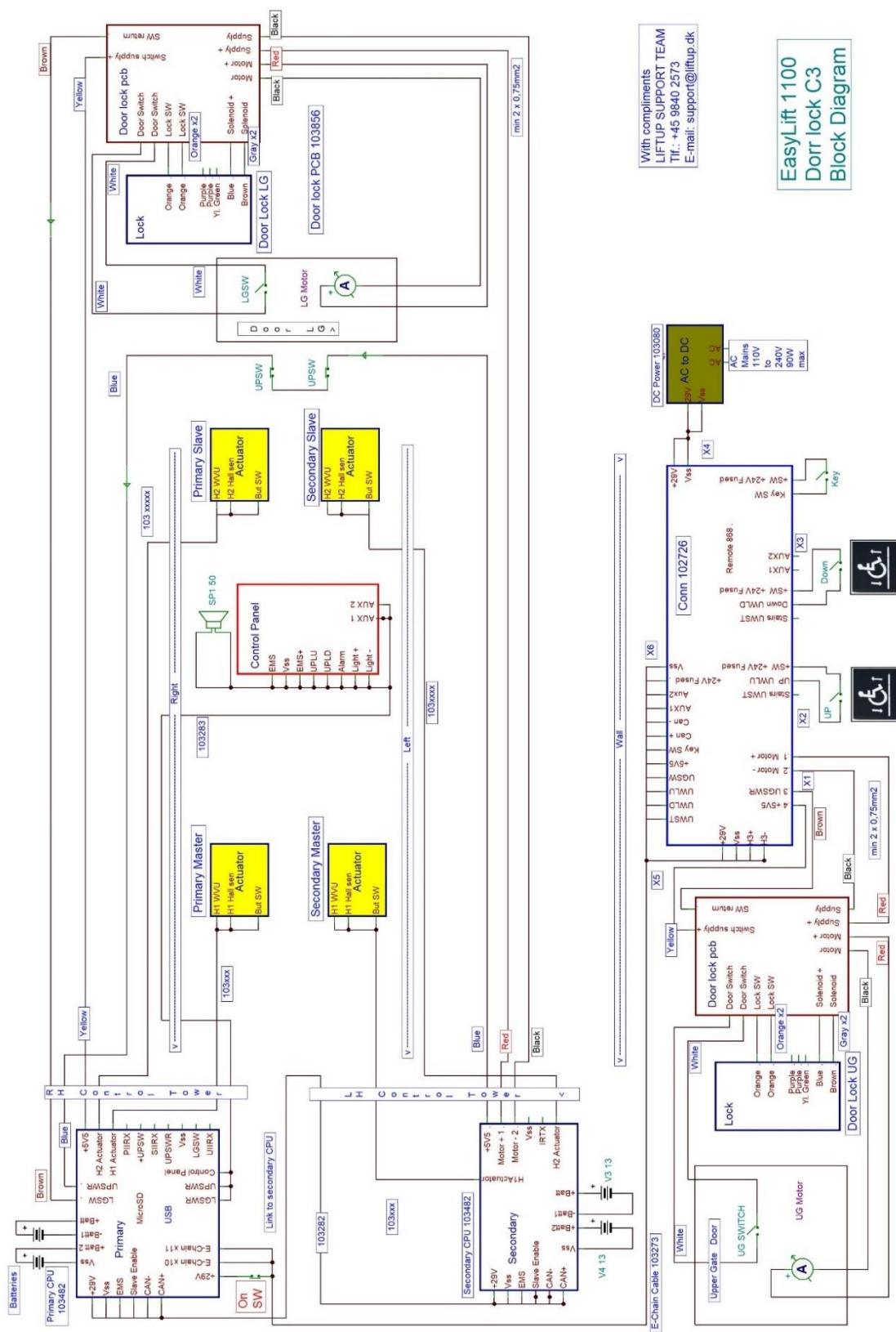
10.7 Vereinfachter Schaltplan (OHNE Verriegelung auf Tür)



With compliments
LIFTUP SUPPORT TEAM
Tlf.: +45 9840 2573
E-mail: support@liftup.dk

EasyLift 400
Block Diagram

10.8 Vereinfachter Schaltplan (MIT Verriegelung auf Tür)

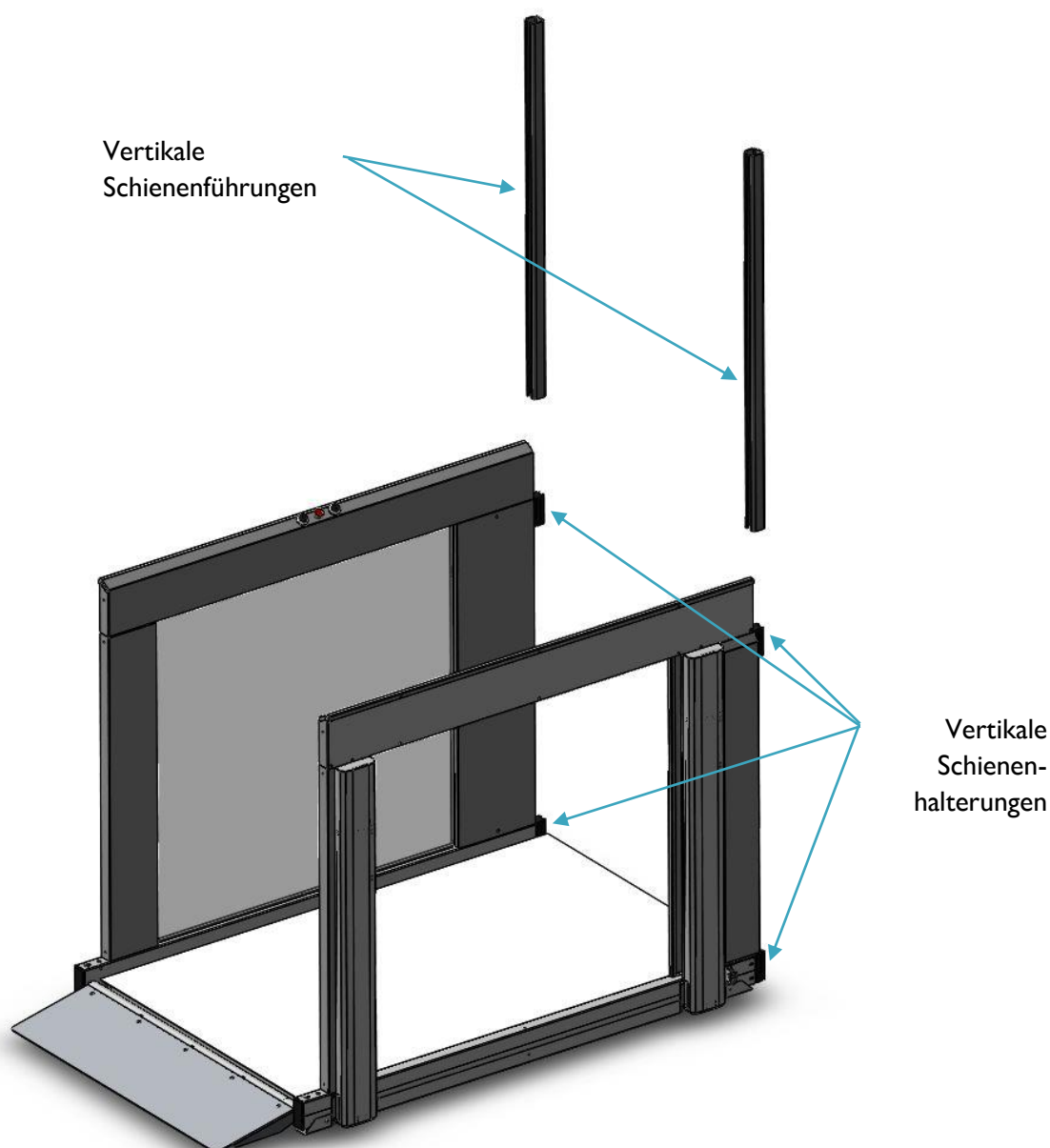


With compliments
LIFTUP SUPPORT TEAM
Tel.: +45 9840 2573
E-mail: support@liftup.dk

EasyLift 1100
Dorr lock C3
Block Diagram

10.9 Zugkraft der Montageschrauben

Empfohlene Stärke der Schraube, Anbringung der vertikalen Schienenführungen



Am Gebäude befestigte Schrauben müssen einer Zugkraft von jeweils mindestens 0,5 kN standhalten.

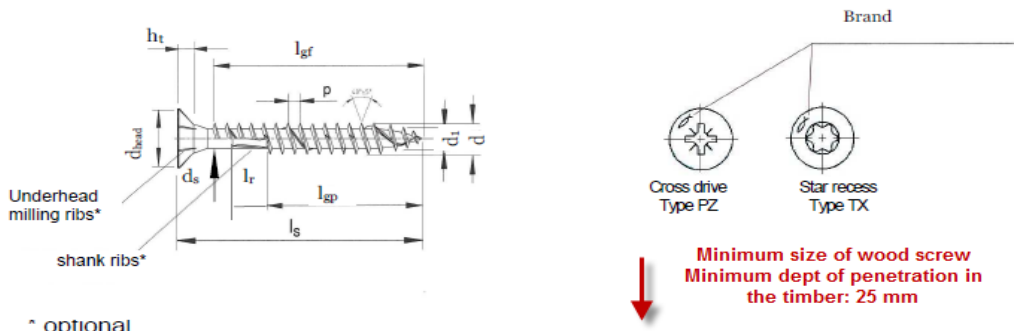
(Beispiele für Schraubbefestigungen siehe nächste Seite).



!!! Mindestens 3 Schrauben in jeder vertikalen Schienenführung!!!



HINWEIS: Wenn die Stärke der Schraubbefestigung in einem Test geprüft wird, beträgt die Mindeststärke des Auszugs 1,5 kN. Sicherheitsfaktor > 3



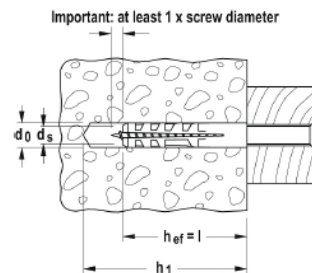
* optional

Power-Fast self-drilling screw (countersunk head) with full thread or with partial thread											
Thread Ø		3,0	3,5	4,0	4,5	5,0	6,0				
d	Nominal thread diameter	3,15	3,65	4,15	4,65	5,15	6,15				
	Allow. deviation								-0,40		
d ₁	Core diameter	2,00	2,20	2,50	2,70	3,10	3,80				
	Allow. deviation								-0,30 / +0,10		
d _{head}	Head diameter	6,00	7,00	8,00	8,80	9,70	11,90				
	Allow. deviation								-0,50 / +0,10		
d _s	Shank diameter	2,25	2,55	2,90	3,25	3,55	4,20				
	Allow. deviation								-0,30 / +0,10		
h _t	Length of head	1,90	2,10	2,50	2,70	3,00	3,40				
	Thread pitch	1,50	1,80	2,00	2,20	2,50	3,00-4,50				
p	Allow. deviation								±10%		
	Length of shank ribs	3,75	4,25	4,75	5,5	6,0	7,0				
l _r *	Allow. deviation								±1,0		
	Star recess Type TX	10		20			30				
Cross drive type PZ		1		2			3				

TECHNICAL DATA



Expansion plug S



Minium size of expansions plug

Article name	Art.-No.	Drill hole diameter d ₀ [mm]	Anchor length l [mm]	Wood and chipboard screws d _s /d _s x l _s [mm]	Wood and chipboard screws d _s [mm]
S 4	060104	4	20		2-3
S 5	060106	5	25		3-4
S 6	060106	6	30		4-5
S 8	060108	8	40		4,5-6,0
S 10	060110	10	50		6-8
S 12	060112	12	60		8-10
S 14	060114	14	75		10-12
S 16	060116	16	80		12 (1/2")
S 20	060120	20	90		16

LOADS

S-Plug

Highest recommended loads¹⁾ for a single anchor. The given loads are valid for wood screws with the specified diameter.

Allowed Base Material

Type		S4	S5	S6	S8	S10	S12	S14	S16	S20
Screw diameter	Ø [mm]	3	4	5	6	8	10	12	12	16
Min. edge distance in concrete	c _{min} [mm]	20	25	30	40	50	60	70	80	100
Recommended loads in the respective base material F _{ReC} ²⁾										
Concrete	≥ C20/25 [kN]	0,16	0,28	0,40	0,60	1,10	1,50	1,85	2,26	3,88
Solid brick	≥ Mz 12 [kN]	0,14	0,24	0,28	0,50	- ³⁾	- ³⁾	- ³⁾	- ³⁾	- ³⁾
Solid sand-lime brick	≥ KS 12 [kN]	0,14	0,24	0,28	0,55	- ³⁾	- ³⁾	- ³⁾	- ³⁾	- ³⁾
Aerated concrete	≥ PB4, PP4 (G4) [kN]	-	-	0,05	0,07	0,16	0,28	0,40	- ³⁾	- ³⁾
Plaster wall	[kN]	-	-	-	0,15	0,23	0,37	0,60	- ³⁾	- ³⁾

¹⁾ Includes the safety factor 7.

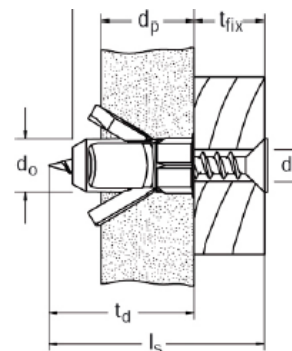
²⁾ Valid for tensile load, shear load and oblique load under any angle.

³⁾ Due to that the failure of the substrate varies too much no reproducible values can be given.

APPROVED



Board fixing PD



Article name	Art.-No.	Drill hole diameter d_o [mm]	Chipboard screw $d_s / d_s \times l_s$ [mm]	Max. fixture thickness t_{fix} [mm]
PD 8	024771	8	4	
PD 10	015935	10	5	
PD 12	015937	12	6	
PD 8 S	024772	8	4 x 40	11
PD 10 S	015936	10	5 x 40	12
PD 12 S	015938	12	6 x 50	22

LOADS

Board fixing PD

Highest recommended loads¹⁾ for a single anchor.

The given loads are valid for chipboard screws with the specified diameter.

Not Allowed
Base Material

Type			PD 8	PD 10	PD 12
Chipboard screw	\emptyset [mm]		4	5	6
Recommended loads in the respective base material F_{rec}²⁾					
Gypsum plasterboard	9,5 mm	[kN]	0,10	0,10	0,10
Gypsum plasterboard	12,5 mm	[kN]	0,10	0,10	0,15
Gypsum plasterboard	2 x 12,5 mm	[kN]	0,15	0,15	0,15
Gypsum fibreboard	12,5 mm	[kN]	0,20	0,25	0,30
Plywood		[kN]	0,15	0,40	0,80
Chipboard	16 mm	[kN]	0,25	0,25	0,25

¹⁾ Required safety factors are considered.

²⁾ Valid for tensile load, shear load and oblique load under any angle.

NOT APPROVED

equal opportunities

"Aesthetics, design and safety is essential in everything we do. We are developing dignified aids, not machines."

LIFTUP A/S
Hagensvej 21
DK-9530 Støvring
Denmark

+45 9686 3020
mail@liftup.dk
www.liftup.dk

