



Manuel d'installation et de maintenance

EasyLift

MANUEL D'INSTALLATION ET DE MAINTENANCE – EASYLIFT – FR VERS. 1.5

Table des matières

1. Déballage et déplacement de l'EasyLift.....	4
1.1 Définition	4
1.2 Déballage et déplacement de l'élévateur	5
2. Raccordement au bâtiment.....	7
2.1 Assemblage rail inférieur (Chargeur + carte de connexion)	7
2.2 Raccordement à la terre pour protection externe	9
2.3 Fixation guides profilés seulement.....	10
2.4 Fixation des rails de guidage et porte EasyLift 800/900.....	11
2.5 Fixation des Rails de guidage et porte EasyLift 1100	14
3. Unité de contrôle	17
3.1 Rail inférieur	17
3.2 Cartes de contrôle	19
3.3 Cavaliers de la carte de contrôle primaireJP1.....	20
3.4 Voyants LED tableau de commande.....	21
3.5 Microswitch de la carte de contrôle	23
3.6 Câblage de la carte de contrôle.....	24
3.7 Câblage de la carte de contrôle pour élévateur avec verrouillage porte.....	27
3.8 Interrupteur MARCHE/ARRÊT	29
3.9 Fonction retour automatique.....	30
3.10 Calibrage.....	30
4. Boutons d'appel	32
4.1 Bouton d'appel standard à fil.....	32
4.2 Bouton d'appel à clé.....	34
4.3 Postes de commande sans fil (muraux)	35
4.4 Comment coupler l'émetteur et le récepteur	36
4.4.1 Bouton d'appel sans fil et récepteur de l'élévateur	36
4.4.2 Télécommande et récepteur de l'élévateur.....	38
4.5 Interrupteur ON/OFF (en option)	40
5. Réglage de la hauteur de levage	41
5.1 Définition	41
5.2 Réglage de l'arrêt avec l'application Liftup Service Tool	41
5.3 Réglage de la hauteur de levage (sans contact mécanique) par le mode maintenance ...	43
6. Mode maintenance	44
6.1 Comment mettre le système en mode maintenance /ou mode d'installation.....	44
6.2 Caractéristiques en mode maintenance NON CALIBRÉ	44
6.3 Caractéristiques en mode maintenance CALIBRÉ.....	44
7. Dispositifs de sécurité	45

7.1	Plaque de pression.....	45
7.2	Réglage des micro-interrupteurs pour plaques de pression.....	45
7.3	Signaux sonores.....	46
7.4	Rampe automatique / Protection antichute (seulement sur EasyLift 800/900)	47
8.	Déverrouillage de la porte en cas d'urgence.....	50
9.	Remplacement vérin	52
9.1	Démontage vérin.....	52
9.1	Remplacement de l'unité à broches.....	53
10.	Annexes.....	55
10.1	Logiciel de contrôle Liftup.....	55
10.2	Schéma EasyLift 800 / 900	56
10.3	Schéma EasyLift 1100.....	57
10.4	Spécifications d'installation EasyLift 800.....	58
10.5	Spécifications d'installation EasyLift 900.....	59
10.6	Spécifications d'installation EasyLift 1100.....	60
10.7	Diagramme électrique simplifié (SANS verrouillage porte).....	61
10.8	Diagramme électrique simplifié (AVEC verrouillage porte).....	62
10.9	Effort de traction des vis de montage.....	63

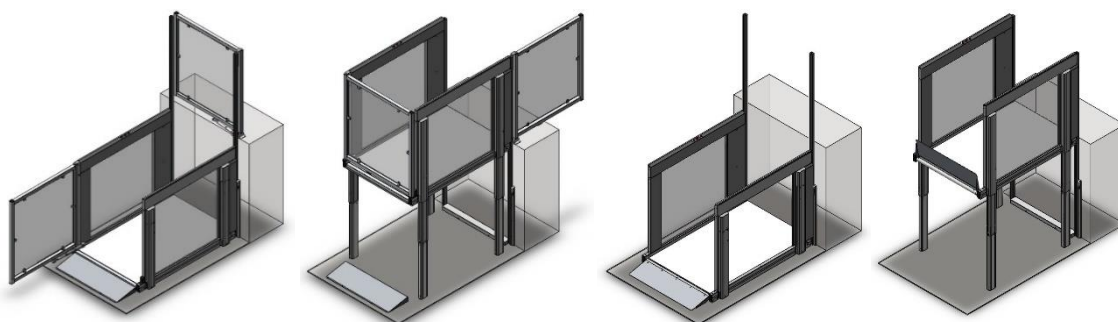
Pour plus d'informations, veuillez vous référer à:
<https://support.liftup.dk>

1. Déballage et déplacement de l'EasyLift

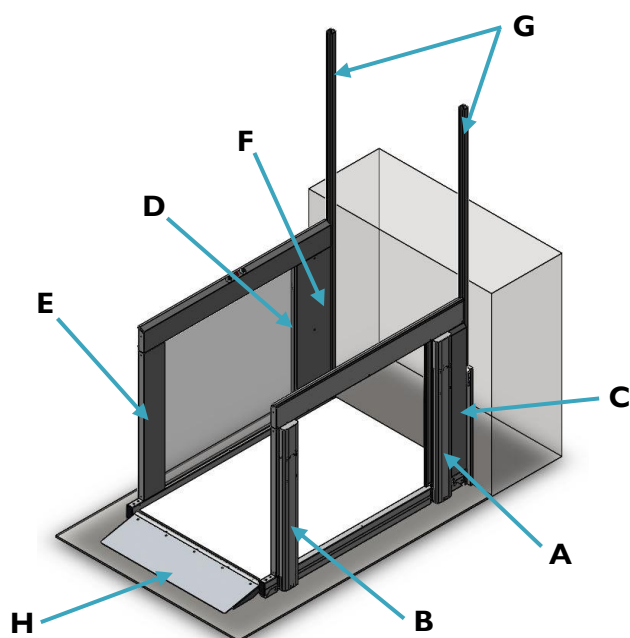
1.1 Définition

Pour simplifier la lecture de ce manuel, ainsi que toute autre communication avec nos services, il est important de connaître quelques définitions. L'EasyLift est une plateforme élévatrice destinée à transférer un fauteuil roulant ou des personnes à mobilité réduite entre deux niveaux (max. 1 250 mm).

Dans ce manuel, la plateforme élévatrice EasyLift sera désignée comme "l'élévateur".



L'élévateur peut être fourni avec des portes ou une rampe automatique/protection antichute. En option, il peut être équipé d'une barrière de protection verticale. Il existe aussi une option de verrouillage des portes pour l'EasyLift 1100 mm (uniquement pour la version intérieure).



Côté droit de l'élévateur

A : Vérin maître primaire
B : Vérin esclave primaire
C : Carte de contrôle primaire
(les cavaliers sont de ce côté)

Côté gauche de l'élévateur

D : Vérin maître secondaire
E : Vérin esclave secondaire
F : Carte de contrôle secondaire

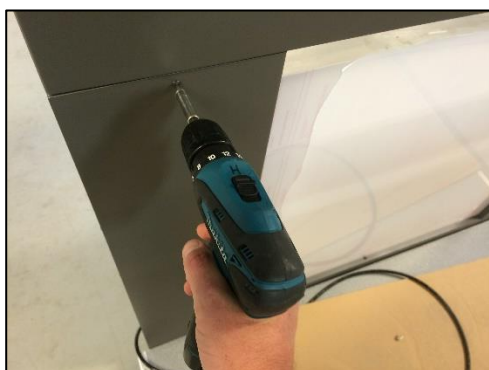
G : Rail de montage/guidage droit et gauche
H : Rampe automatique (ou alors une porte)

1.2 Déballage et déplacement de l'élévateur

Après ouverture de la palette en bois ou en carton, vous devez retirer tout l'emballage qui entoure l'élévateur.



L'élévateur est équipé de batteries. Même si l'élévateur n'est pas alimenté, il peut fonctionner. Pour commencer à utiliser l'élévateur, il est nécessaire de procéder à des modifications du circuit de sécurité du produit. Par défaut, toutes les fonctions de sécurité sont activées.

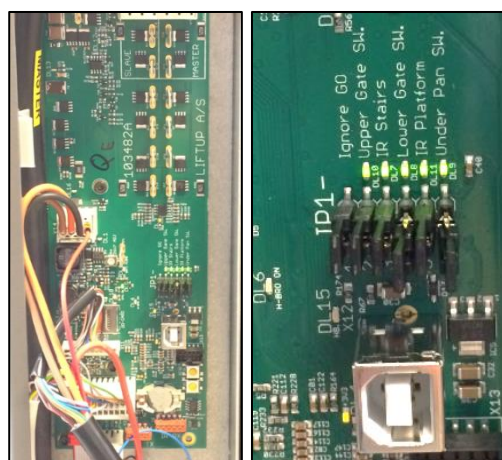


Retirez le cache de protection de la carte de commande primaire pour accéder à la carte de contrôle primaire (toujours du côté droit de l'élévateur).

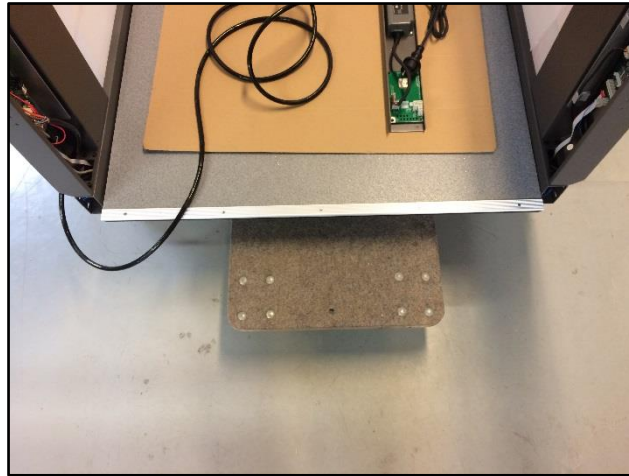
Pour déplacer l'appareil, mettez un cavalier sur :

- Upper Gate SW(Contact de porte Haut)
- Under Pan SW(Contact Bord sensibles)

Maintenant, si vous relâchez le bouton d'arrêt d'urgence, tous les voyants LED doivent être verts (voir photo).



Utilisez la flèche de montée de la plateforme pour faire monter l'appareil.
Vous pouvez, par exemple, utiliser un chariot élévateur pour décharger l'élévateur de la palette.
Pendant le transport du produit, pensez bien à actionner le bouton d'arrêt d'urgence.



Une fois sur site, il est préférable de déplacer l'élévateur à l'aide d'une petite table roulante



AVERTISSEMENT : Pensez bien à actionner le bouton d'arrêt d'urgence après déplacement de l'élévateur. Sinon, il risque de changer aussitôt de position (fonction retour automatique).

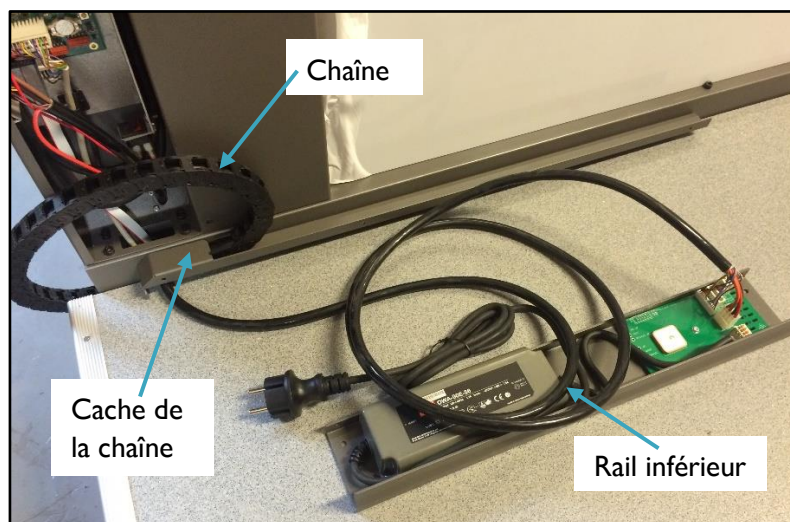
2. Raccordement au bâtiment



ATTENTION ! Pensez bien à actionner le bouton d'arrêt d'urgence avant de commencer à travailler sous la plateforme.

2.1 Assemblage rail inférieur (Chargeur + carte de connexion)

Le rail inférieur est livré avec un circuit imprimé de connexion déjà monté et prêt à être branché. Avant de fixer le rail inférieur au sol, il faut fixer le câble de l'élévateur, qui passe par la chaîne porte-câble.



Le rail inférieur est livré avec le câble branché à la chaîne porte-câble et le cache de la chaîne porte-câble.



Desserrer les quatre vis Torx du guide profilé droit.

Les vis Torx servent à fixer le cache de la chaîne porte-câble.



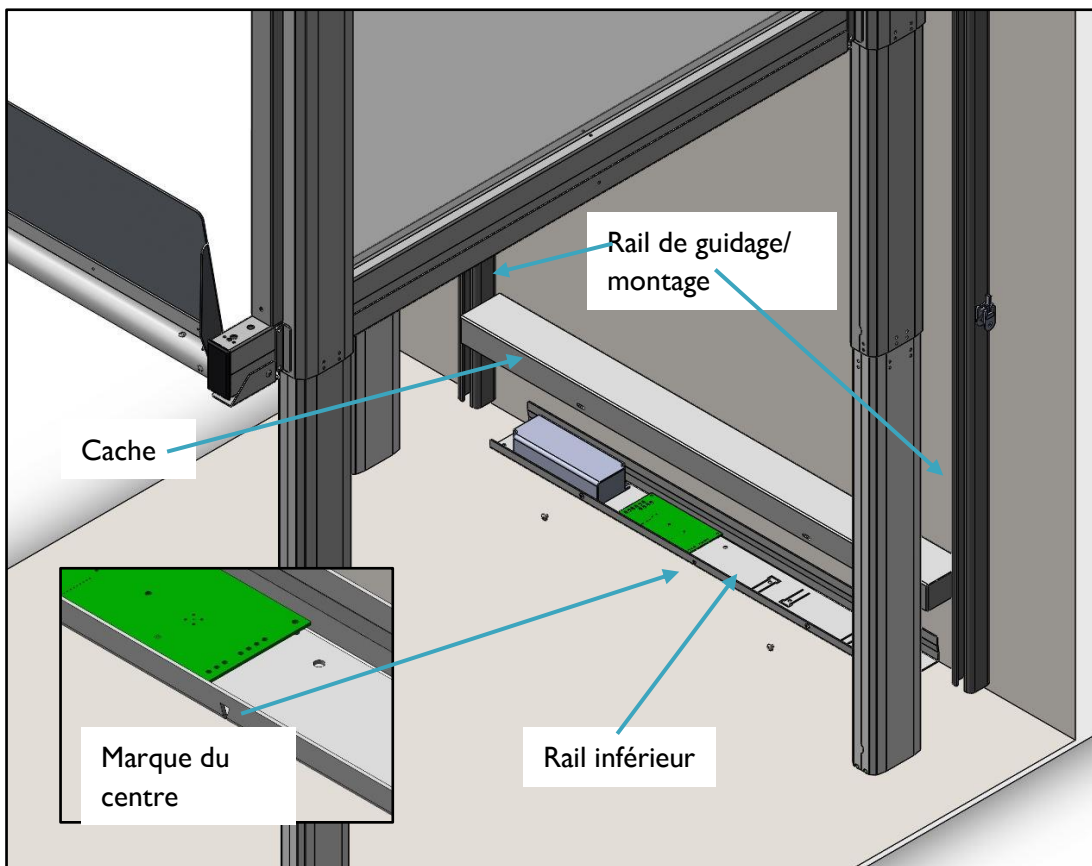
Mettez le câble de l'élèveur passant dans la chaîne porte-câble dans le cache de la chaîne porte-câble. Fixez le cache de la chaîne porte-câble au guide profilé droit.

* Si l'élèveur se trouve contre un mur du côté droit, faites ceci avant de fixer le guide profilé au mur.



Chaîne porte-câble correctement fixée et élèveur fixé aux rails de montage

Le rail inférieur doit être fixé au sol, en direction du mur adjacent, juste en dessous de l'élèveur. Le rail inférieur doit être placé exactement entre les deux guides profilés. Après avoir fixé le rail inférieur au sol, branchez les câbles de l'élèveur, de la porte*, de la rampe* et/ou de la barrière de sécurité*, comme décrit au chapitre 3, et fixez le cache pour protéger la carte de connexion et le chargeur de batterie.



*Équipement en option

2.2 Raccordement à la terre pour protection externe

La protection contre les chocs électriques est fournie par :

A : Protection par boîtier

L'alimentation électrique du secteur au chargeur est logée dans un boîtier IP 67 et équipée d'un transformateur de classe II à double isolation renforcée.

Ce transformateur n'est pas nécessairement obligé d'être équipé de connexion à la terre.

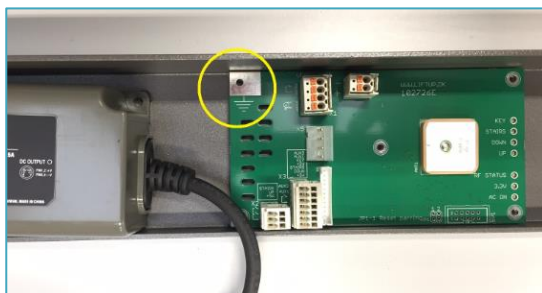
Les autres circuits d'alimentation à basse tension sont logés à l'intérieur de la structure métallique de l'élévateur.

B : Protection par système TBTP (Très Basse Tension de Protection)

Tous les circuits de l'élévateur sont alimentés par des batteries de 24 volts et convertis par AEMC en TBTP. Conformément à la réglementation de sécurité nationale, l'élévateur, y compris la structure métallique, sera connecté en permanence au système de protection terre avec un câble d'au moins 18 AWG/0,75 mm².



Câble pour raccordement à la terre, 2 m
(ref 103919)



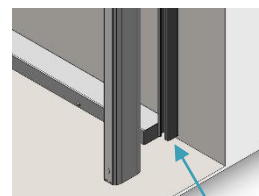
Fixez le câble de raccordement à la terre ici
(Easylift V3)

2.3 Fixation guides profilés seulement

Normalement, l'élévateur est livré presque entièrement assemblé. Seuls les deux rails de guidage/montage ont besoins d'être rattachés au mur attendant pour assurer un bon ancrage.

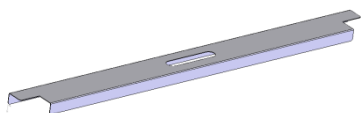
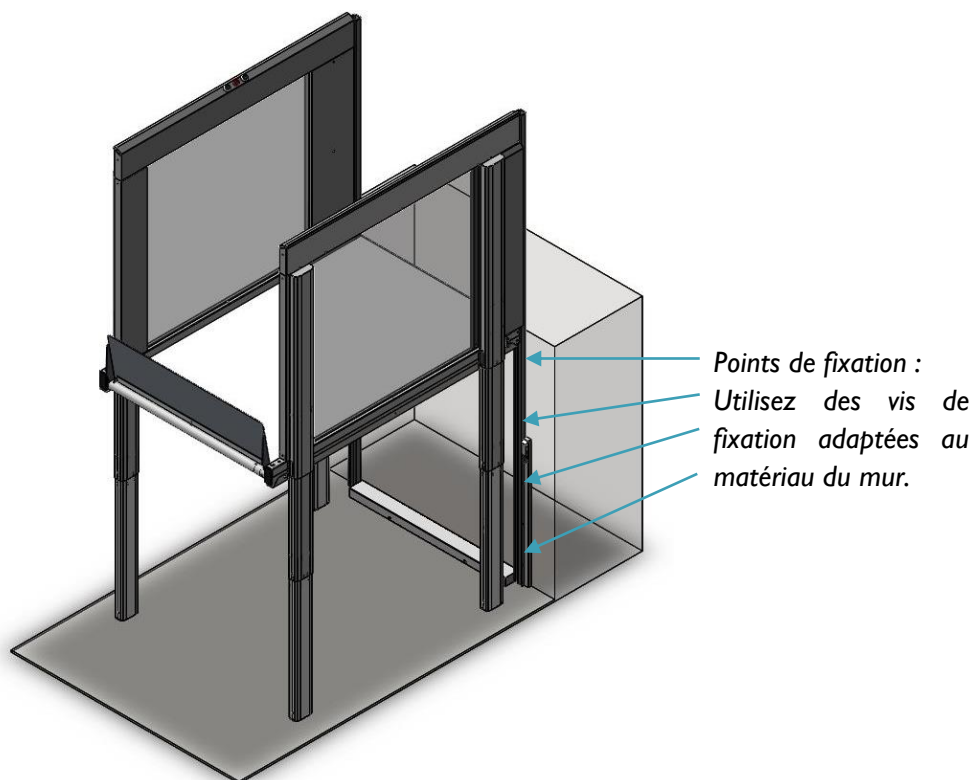
Approchez l'élévateur du mur et placez les guides profilés du niveau supérieur. Utilisez le mode maintenance (voir chapitre 5) pour faire monter l'élévateur jusqu'en haut.

La longueur des guides profilés doit correspondre à la hauteur de levage + 1 100 mm, et il faut toujours garder un espace de 10 mm en bas entre les guides profilés et le sol (pour le passage de câble éventuels)



10 mm

Une fois l'élévateur en place, comme sur la photo ci-dessous, vous pouvez fixer les guides profilés (gauche et droit) au mur.



Utilisez bien les guides de montage ou respectez les écarts suivants entre les guides profilés (800 mm entre les guides profilés de l'EasyLift 800, 900 mm pour l'EasyLift 900 et 1 100 mm pour l'EasyLift 1100).



ATTENTION ! Assurez-vous que les rails de guidages soient fixés verticalement à 100 %, et que l'écart entre eux soit précis.

2.4 Fixation des rails de guidage et porte EasyLift 800/900

Normalement, l'élévateur est livré presque entièrement assemblé. Seuls les rails de guidages doivent être rattachés au mur attendant pour assurer un bon ancrage.

Approchez l'élévateur du mur et mettez les guides profilés en place (l'exemple ci-dessous montre une porte montée du côté gauche).

Le support du vérin de la porte est fixé du côté gauche, et le contact de la porte, du côté droit. Quand les deux guides profilés sont fixés, il doit y avoir une distance de 10 mm entre le sol et le guide. (Sinon, il faut couper le guide profilé pour le redimensionner.)

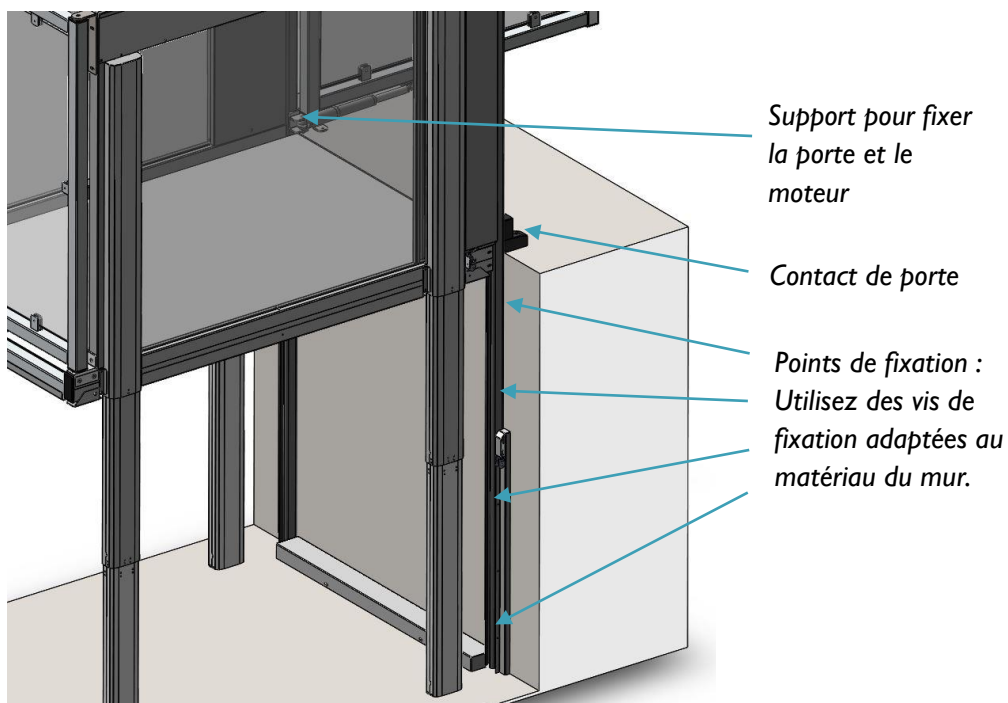
Utilisez le mode maintenance (voir chapitre 5) pour faire monter l'élévateur jusqu'en haut.



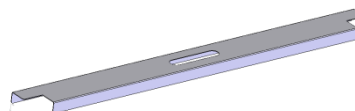
Une fois l'élévateur en place, comme sur la photo ci-dessous, vous pouvez fixer les guides profilés (gauche et droit) au mur.



ATTENTION ! Assurez-vous que les guides profilés soient fixés verticalement à 100 %, et que l'écart entre eux soit précis.



Utilisez bien les guides de montage ou respectez les écarts suivants entre les guides profilés : (800 mm entre les guides profilés pour l'EasyLift 800, et 900 mm pour l'EasyLift 900).

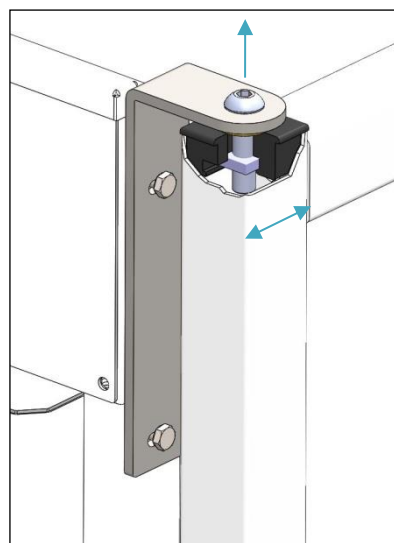
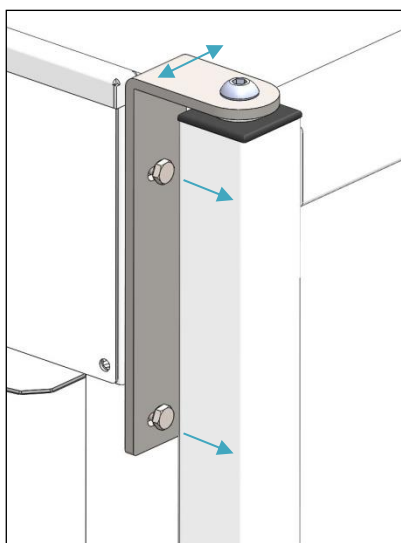


Une fois les rails de guidages fixés, vous pouvez refaire descendre l'élévateur.

La porte peut maintenant être fixée, comme indiqué ci-dessous :



La porte peut être ajustée pour se caler sur l'interrupteur électronique de l'autre côté de la porte au moyen de deux boulons pour tenir le support du haut, ou en desserrant la vis Allen en haut du support.



Branchez la porte au vérin à l'aide du clip de montage métallique.

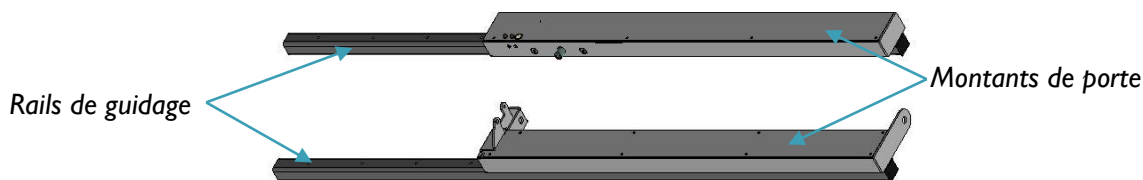
La porte peut être ajustée au niveau de la fermeture en desserrant l'écrou. Puis tournez la tête du vérin dans la position désirée et serrez l'écrou.

Il est crucial que la porte soit soigneusement ajustée pour qu'elle actionne les deux broches de contact électroniques correctement.



2.5 Fixation des Rails de guidage et porte EasyLift 1100

Normalement, l'élévateur est livré presque entièrement assemblé. Les montants de porte sont fixés aux rails de guidages/montage et nécessitent seulement une fixation au mur adjacent pour assurer une bonne stabilité.



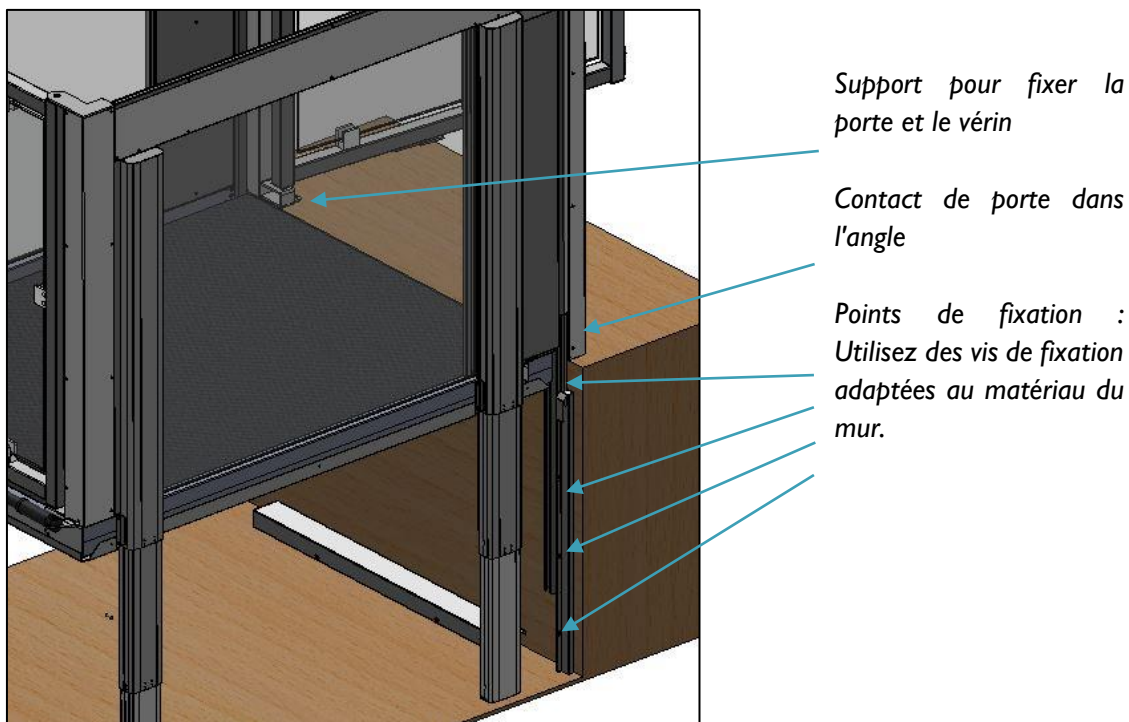
Approchez l'élévateur du mur et mettez les guides profilés en place. (L'exemple ci-dessous affiche une porte montée du côté gauche de l'élévateur.)

Utilisez le mode maintenance (voir chapitre 6) pour faire monter l'élévateur jusqu'en haut.



ATTENTION ! Assurez-vous que les guides profilés soient fixés verticalement à 100 %, et que l'écart entre eux soit précis.

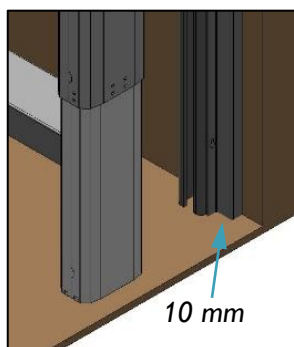
Une fois l'élévateur en place, comme sur la photo ci-dessous, vous pouvez fixer les rails de guidages (gauche et droit) au mur.



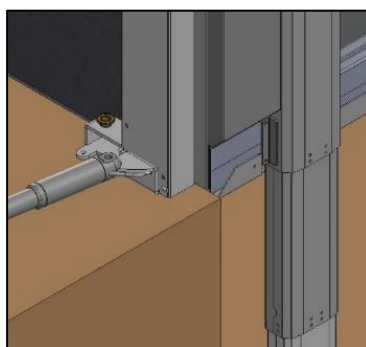
Respectez un écart de 1100 mm entre les rails de guidage pour l'EasyLift 1100.

Une fois les rails de guidage fixés, vous pouvez refaire descendre l'élévateur.

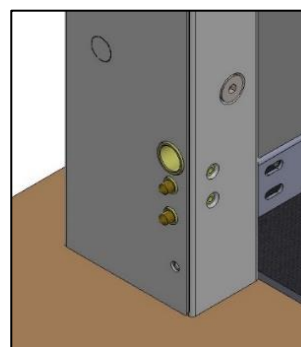
Avant de fixer la porte aux montants de porte, les montants doivent être fixés au sol.
(L'exemple ci-dessous affiche une porte montée du côté gauche de l'élèveur.)



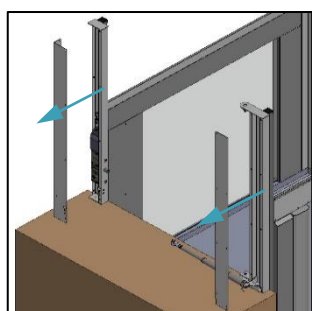
1. Quand les deux rails de guidage sont fixés, il doit y avoir une distance de 10 mm entre le sol et le rail. (Sinon, il faut couper le rail.)



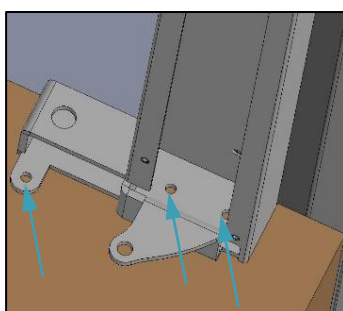
2. Le montant pour le côté gauche de l'élèveur est fixé au côté gauche de l'élèveur.



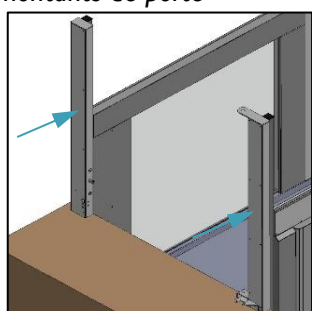
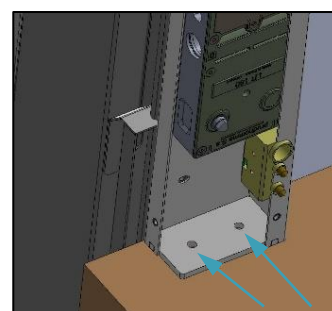
3. Le contact de porte est fixé du côté droit de l'élèveur.



4. Démontage des caches des montants de porte

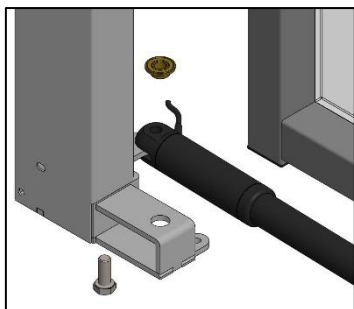


5. Boulonner les montants de porte au sol : Utilisez des vis de fixation adaptées au matériau du mur.

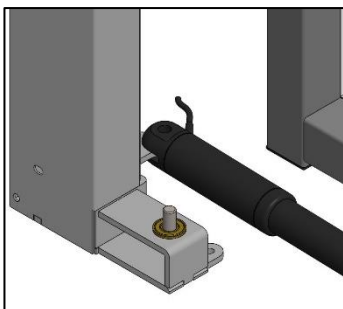


6. Remontez les caches des montants de porte.

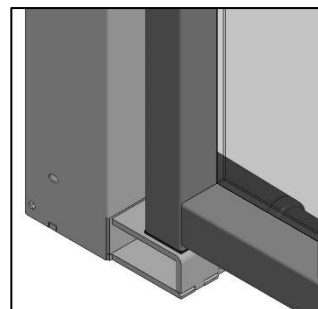
La porte peut maintenant être fixée, comme indiqué ci-dessous.



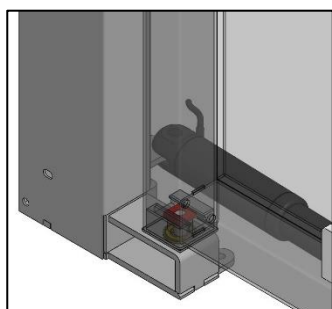
1. Insérez le boulon à tête hexagonale dans le trou du montant de porte.



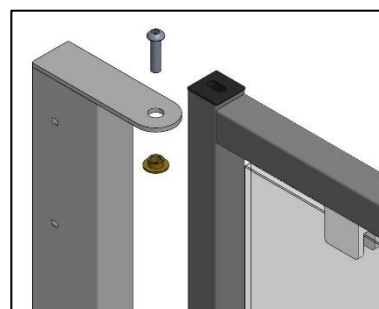
2. Insérez la rondelle d'espacement en laiton sur le boulon à tête hexagonale.



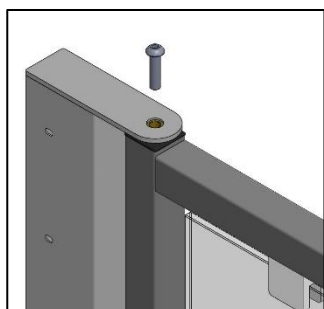
3. Fixez la porte sur le montant.



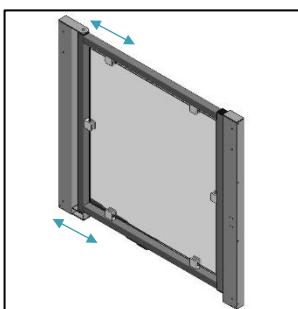
4. Assurez-vous que la rondelle carrée (marquée en rouge), à l'intérieur du cadre de porte, soit placée directement sur le boulon à tête hexagonale. Ajustez la rondelle avec un tournevis, par exemple, avant de fixer la porte au montant. Serrez doucement la vis.



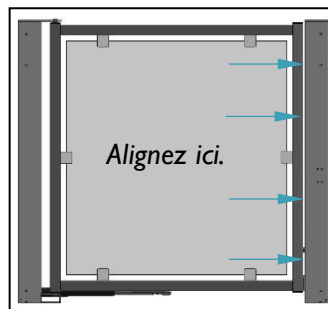
5. Insérez la rondelle d'espacement dans le trou du montant de porte et placez la porte dessous, sur le montant.



6. Insérez la vis Allen dans le trou du montant de porte et serrez doucement.



7. Mettez la porte à niveau et alignez avec le montant de porte avant de serrer le boulon à tête hexagonale et la vis Allen.



8. Branchez la porte au vérin à l'aide du clip en métal fourni. La porte peut être ajustée au niveau de la fermeture en desserrant l'écrou. Puis tournez la tête du vérin dans la position désirée et serrez l'écrou. Il est crucial que la porte soit soigneusement ajustée pour qu'elle actionne les deux broches de contact électroniques correctement.

3. Unité de contrôle

L'unité de contrôle est composée du bloc d'alimentation (103080), du circuit imprimé de connexion (102726), tous deux montés d'origine sur le rail inférieur sous l'élèveur, et de deux cartes de contrôle (103482) montés à l'intérieur des deux boîtiers de commande, logés de chaque côté de l'élèveur.

Durant l'installation, il n'est pas nécessaire de brancher le bloc d'alimentation au secteur ; l'élèveur peut fonctionner uniquement sur batterie. Il y aura une alarme jusqu'à ce que le chargeur du bloc d'alimentation soit alimenté.

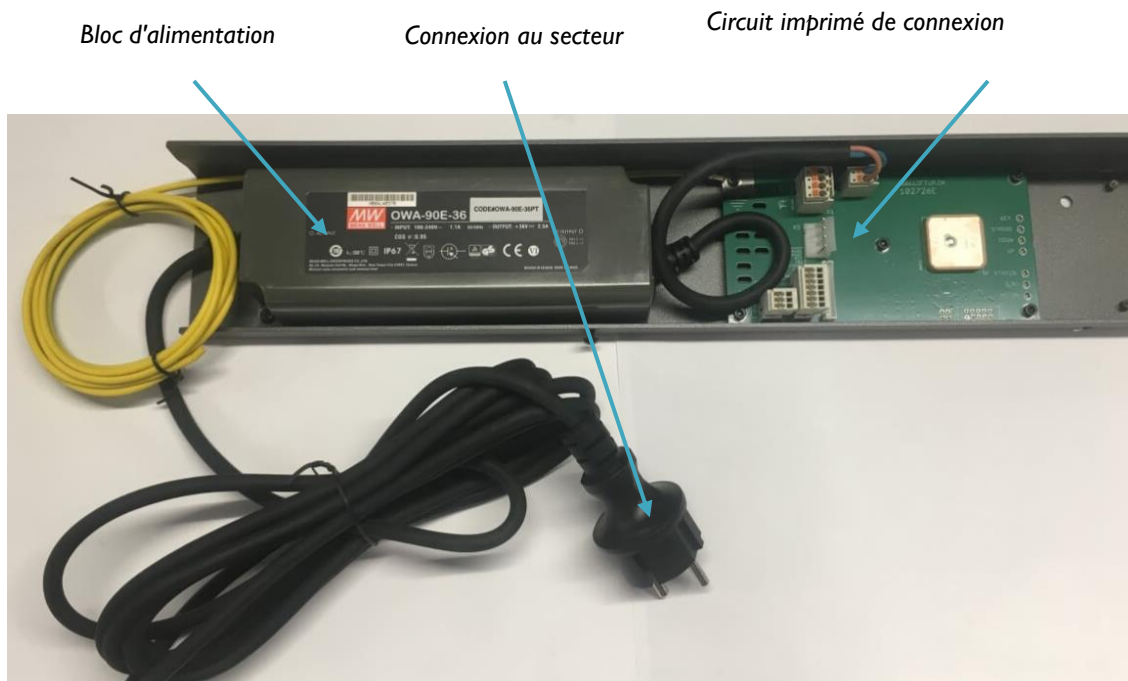
Assurez-vous de placer les cavaliers pour que ça fonctionne – voir chapitre 5.3.

- Réactivez le bouton d'arrêt d'urgence.
- Appuyez sur le bouton (⏴) "descendre" sur l'élèveur et calibrez le système.
- Puis appuyez sur le bouton (⏵) "monter" pour le faire monter au niveau supérieur.



ATTENTION ! Pensez bien à actionner le bouton d'arrêt d'urgence avant de commencer à travailler sous la plateforme.

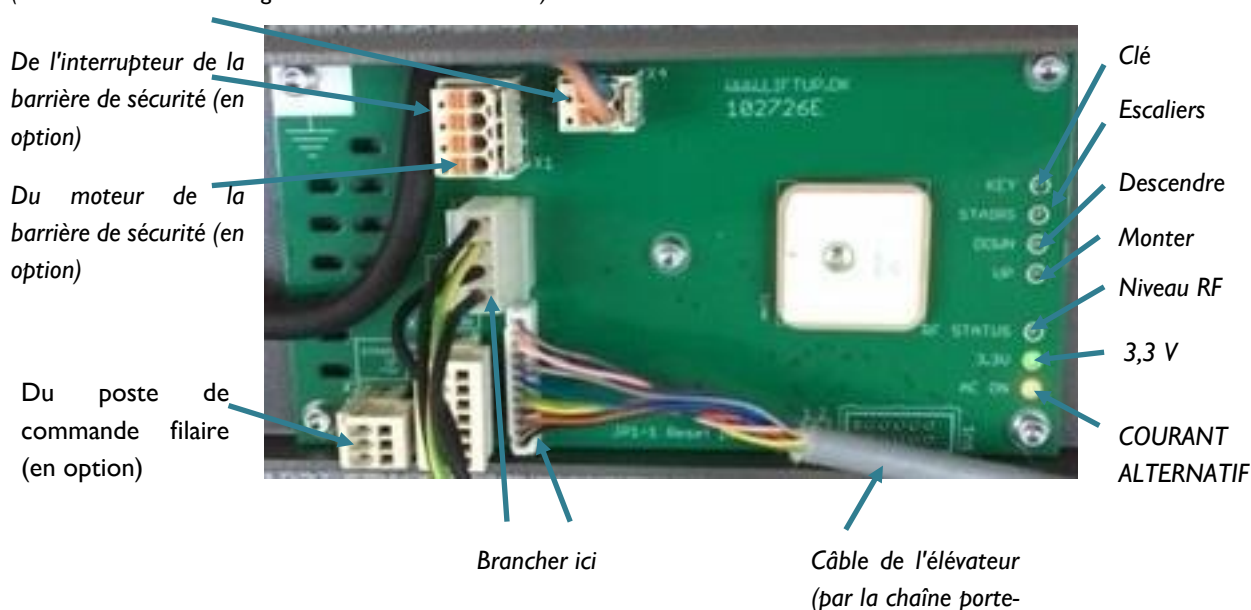
3.1 Rail inférieur



Description	Couleur LED	Action si LED allumé
Clé	Orange	Clé verrouillée
Escaliers	/	Non utilisé sur l'EasyLift
Descendre	Jaune	Bouton activé
Monter	Jaune	Bouton activé
Niveau RF	Orange	Télécommande activée
3,3 V	Vert	Alimentation en courant continu pour télécommande OK
Courant alternatif	Orange	Connecté à l'alimentation électrique (secteur)

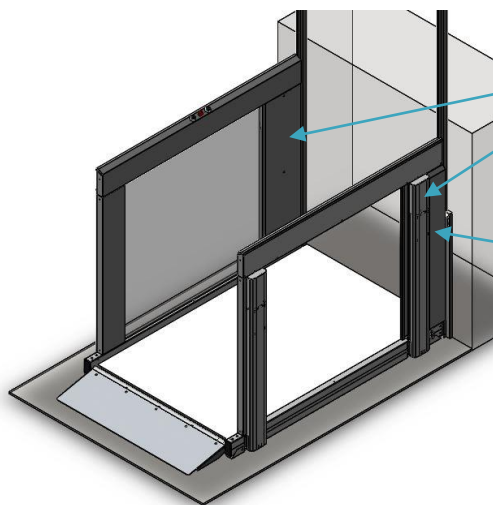
Partnumber	connection board X5	connection board X6	
103273			
New version			ON/OFF contact
104017 104018	 (1) (2) (green/yellow) (3)		

Alimentation électrique / bloc d'alimentation électrique
(Couleur des câbles : rouge ou marron / noir ou bleu)



3.2 Cartes de contrôle

Les cartes de contrôle (103482) de l'élévateur sont montés à l'intérieur des deux unités de contrôle, placées de chaque côté de l'élévateur.

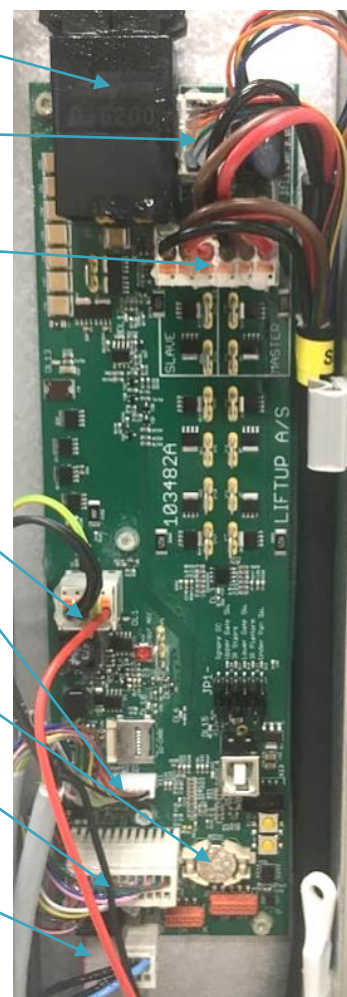


Retirez les caches de l'unité de contrôle pour accéder aux cartes de contrôle.
Carte de contrôle primaire (toujours du côté droit de l'appareil.)

Carte de contrôle SECONDAIRE (103482) côté gauche



Carte de contrôle PRIMAIRE (103482) monté côté droit



- Alimentation électrique
- Câble pour tous les capteurs
- Câbles pour vérin
- Circuit imprimé pour câbles de boîtier de connexion
- Batterie CR1408
- Panneau de commande
- Vers la carte de contrôle secondaire côté gauche
- Vers le tableau de commande primaire côté droit

3.3 Cavaliers de la carte de contrôle primaire JP1



IMPORTANT ! Retirez tous les cavaliers pour réactiver toutes les fonctions de sécurité (sauf "Ignore GO"). Les cavaliers et les LED sont uniquement valides sur le tableau de commande PRIMAIRE - côté droit de l'appareil.

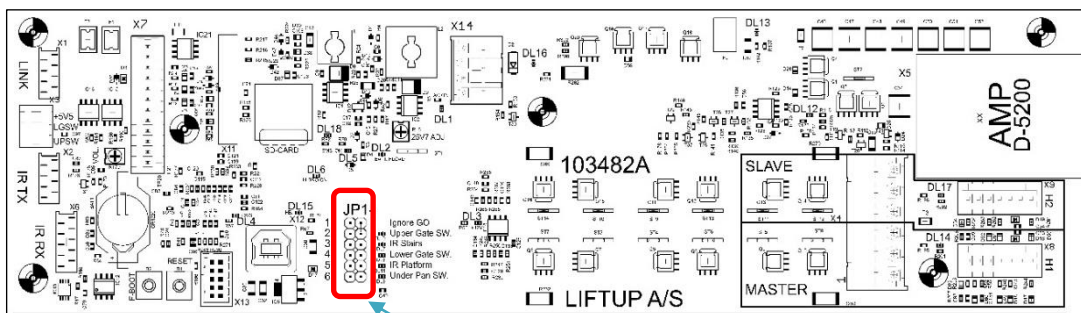


Tableau de commande PRIMAIRE (103482) monté côté droit
Cavaliers

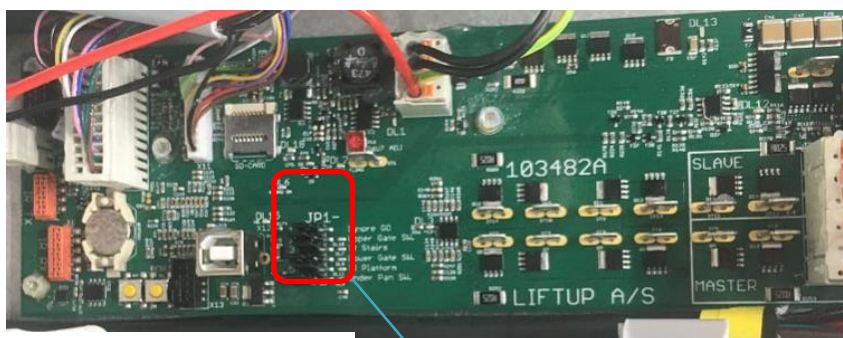


Tableau de commande PRIMAIRE (103482) monté côté droit

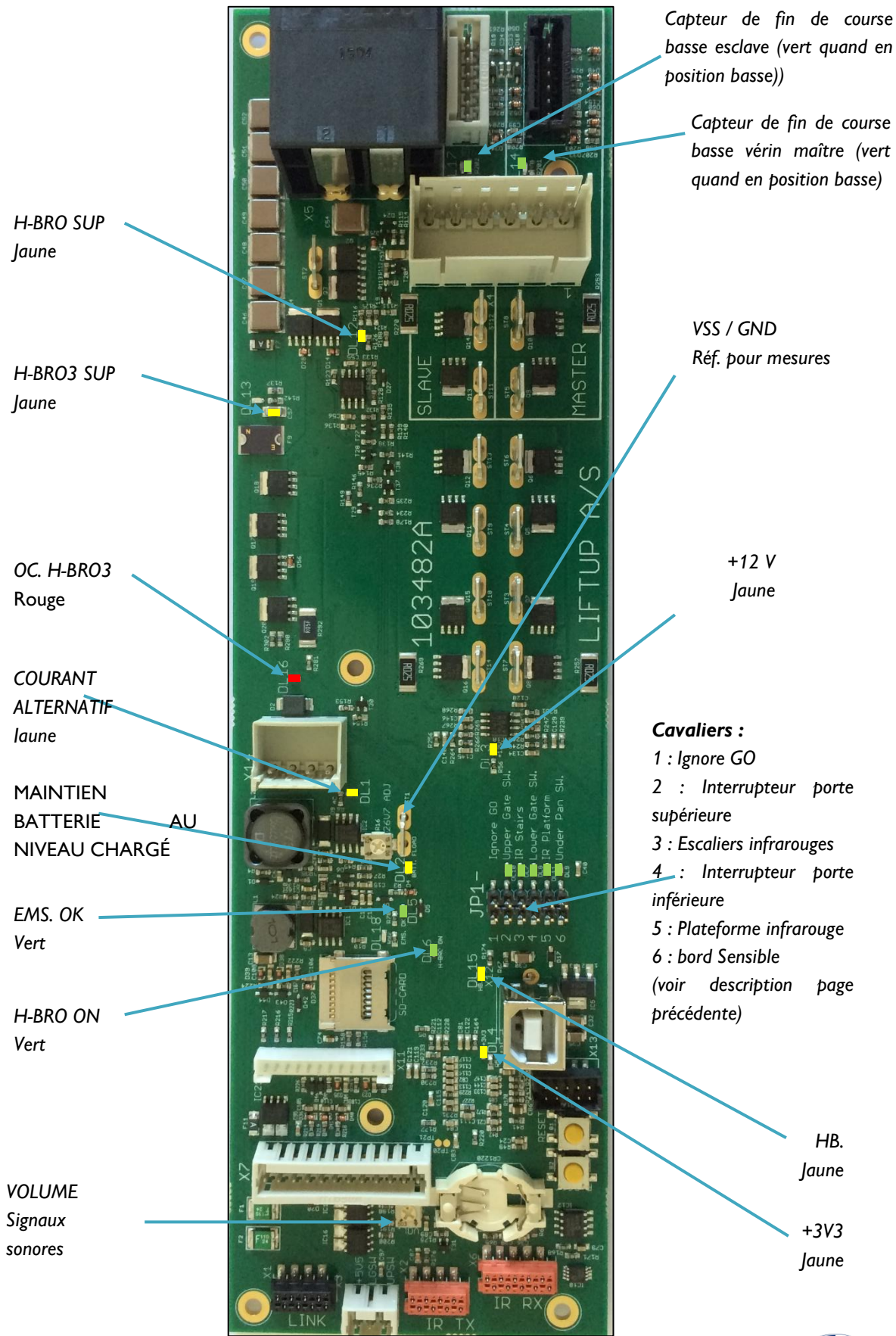


Les cavaliers 3 et 5 sont toujours sur ON sur l'EasyLift.

N°	Description	Action si cavalier ACTIVÉ (Tableau de commande PRIMAIRE, uniquement)	Position normale du cavalier
1	Ignore GO	Permet le retour automatique et arrêt en douceur	ON
2	Upper Gate Switch	Valide le contact de porte fermé haut	NON ACTIVÉ
3	IR Stairs	Ignorer erreur IR sur escaliers / Non utilisé sur l'EasyLift	ON
4	Lower Gate Switch	Valide le contact de porte embarqué (porte ou rampe) Ignorer interrupteur porte inférieure	NON ACTIVÉ
5	IR Platform	Ignorer erreur IR sur plateforme / Non utilisé sur l'EasyLift	ON
6	Under Pan Switch	Ignorer les contacts du bord sensible	NON ACTIVÉ

3.4 Voyants LED tableau de commande

Carte de contrôle (103482) :



Capteur de fin de course basse esclave (vert quand en position basse)

Capteur de fin de course basse vérin maître (vert quand en position basse)

H-BRO SUP
Jaune

H-BRO3 SUP
Jaune

OC. H-BRO3
Rouge

COURANT
ALTERNATIF
laune

MAINTIEN
BATTERIE
AU
NIVEAU CHARGÉ

EMS. OK
Vert

H-BRO ON
Vert

VOLUME
Signaux
sonores

VSS / GND
Réf. pour mesures

+12 V
Jaune

- Cavaliers :**
- 1 : Ignore GO
 - 2 : Interrupteur porte supérieure
 - 3 : Escaliers infrarouges
 - 4 : Interrupteur porte inférieure
 - 5 : Plateforme infrarouge
 - 6 : bord Sensible (voir description page précédente)

HB.
Jaune

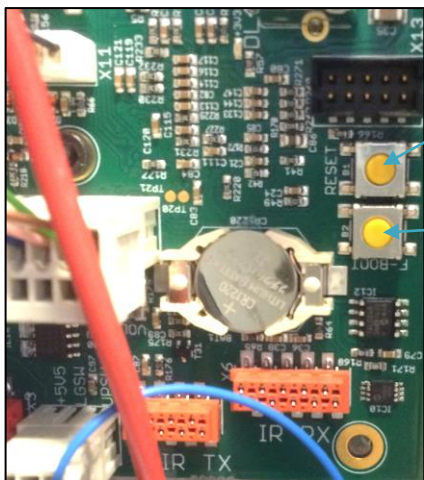
+3V3
Jaune

Interprétation des voyants LED du tableau de commande

Description	Couleur LED	Action	Primaire/secondaire
H-BRO SUP.	Jaune	Alimentation pour vérin prête	P + S
H-BRO3 SUP.	Jaune	Alimentation rampe (secondaire) / barrière de sécurité prête (primaire)	(P)+(S)
OC. H-BRO3	Rouge	Surintensité rampe (secondaire) / barrière de sécurité (primaire)	(P)+(S)
Courant alternatif	Jaune	Courant alternatif sur secteur (alimentation)	P + S
MAINTIEN BATTERIE AU NIVEAU CHARGÉ	Jaune	Batterie chargée = tension constante de 26,22 V	P + S
EMS. OK	Vert	Interrupteur d'urgence réactivé OK	P
H-BRO ON	Vert	Pour alimentation vérin	P + S
VOLUME	N/A	Volume signaux sonores	P
Commutateur d'extrémité	Vert	Capteur de fin de course basse (Vert)	P + S
Commutateur d'extrémité	Vert	Capteur de fin de course basse (Vert)	P + S
VSS / GND	N/A	Réf. pour mesures	P + S
+12 V	Jaune	Alimentation courant continu 12 V OK (alimentation ou batteries)	P + S
Under Pan SW.	Vert	Interrupteurs de sécurité bord Sensibles OK ou dérivation par cavalier	P
Plateforme infrarouge	Vert	Marche supérieure infrarouge OK ou dérivation par cavalier	P
Interrupteur porte inférieure	Vert	Interrupteur de rampe OK ou dérivation par cavalier	P
Escaliers infrarouges	Vert	Escaliers infrarouges et protection anti-pincement OK ou dérivation par cavalier	P
Interrupteur porte supérieure	Vert	Interrupteur barrière de sécurité OK ou dérivation par cavalier	P
Ignore GO	N/A	Permet le retour automatique et arrêt en douceur	P
+3V3	Jaune	Alimentation OK	P + S
HB.	Jaune	Processeur OK quand ça clignote	P + S

3.5 Microswitch de la carte de contrôle

En position basse de la carte de contrôle, se trouve 2 microswitches qui peuvent respectivement, réinitialiser et placer la carte en mode démarrage.



Réinitialiser	Appuyer pour réinitialisation du système. Le processeur redémarrera et rechargera le microprogramme actuel.
F-Boot	Force la carte en mode démarrage. Seulement pour mise à jour microprogrammes. Appuyez sur F-BOOT et RESET en même temps et relâchez RESET avant F-BOOT => le système est maintenant en mode démarrage. (La LED HB arrêtera de clignoter.) Voir 0.

3.6 Câblage de la carte de contrôle

103482 / CÔTÉ PRIMAIRE (droit) EASYLIFT V3

X4 Alimentation moteur vérins			
6	Noir	Esclave W	
5	Marron	Esclave U	
4	Rouge	Esclave V	
3	Noir	Maître W	
2	Marron	Maître U	
1	Rouge	Maître V	
X8 Retour Encodeurs Vérin (Maitre)			
1	Noir	Capteur à effet Hall U	
2	Marron	+5 V	
3	Rouge	VSS (Gnd)	
4	Orange	Capteur à effet Hall V	
5	Jaune	Capteur à effet Hall W	
6	Vert	Non utilisé	
7	Bleu	Fin de course Bas	
X9 Retour Encodeurs Vérin (Esclave)			
1	Noir	Capteur à effet Hall U	
2	Marron	+5 V	
3	Rouge	VSS (Gnd)	
4	Orange	Capteur à effet Hall V	
5	Jaune	Capteur à effet Hall W	
6	Vert	Non utilisé	
7	Bleu	Fin de course Bas	
X14 Branchements d'alimentation			
1	Marron ou noir 1	Moteur porte Haute (-)	103273 104017
2	Orange ou noir 2	Moteur porte Haute (+)	
3	Noir ou Jaune/Vert	VSS (- Alimentation / GND)	
4	Rouge	Min. 29 V (depuis bloc d'alimentation X4)	
X7 connexions panneau de commande			
12	Rouge	Lumière +24 V	
11	Rose/Gris	AUX 2	
10	Rouge/Bleu	AUX 1	
9	Noir	Lumière négatif	
8	Violet	Bouton alarme	
7	Jaune	Bouton descente	
6	Gris	Bouton monter	
5	Blanc	Bouton d'urgence +	
4	Bleu	VSS (Gnd)	
3	Rose	Bouton d'urgence -	
2	Vert	Haut-parleur +	
1	Marron	Haut-parleur -	
			X1 Câble de LIAISON plat
			X3 (Noir ou Jaune) Contact de porte +5V5
			X3 (Noir ou Marron) Contact de porte retour
			X3 Bleu Bord sensible retour

Cavaliers de la carte de contrôle JP1		
Les cavaliers 3 et 5 sont toujours sur ON sur l'EasyLift		
N°	Description	Action
1	Ignore GO	Permet le retour automatique et arrêt en douceur
2	Upper Gate SW	Ignore la fermeture (porte ou barrière Verticale) Haute
3	IR Stairs	Ignorer erreurs infrarouges et protection anti-pincement
4	Interrupteur porte inférieure	Ignore la fermeture (porte ou rampe) baisser interrupteur porte inférieure
5	IR Platform	Ignorer infrarouge haut
6	Under Pan SW	Ignore les bords sensibles de la plateforme



102726 Carte de Connection

X6		
1	Noir	UGSW Upper gate Sw
2	Brun	UKEY
3	Rouge	5V5 Fused max 100mA
4	Orange ou Rouge/Bleu	CAN L1
5	Jaune	CAN H1
6	Vert	AUX1
7	Bleu	AUX2
8	Violet	+29V Fused max 100mA
9	Gris	VSS (- Supply / GND)
10	Blanc	Call station/ remote UP
11	Rose	Call station/ remote DOWN
12	Noir/Blanc ou Gris/Rose	Call station/ remote STAIRS



103273



104018

X5		
1	Brun ou Noir 1	Upper Gate Motor -
2	Orange ou Noir 2	Upper Gate Motor +
3	Noir ou Jaune/Vert	VSS (- Supply / GND)
4	Rouge ou Noir 3	Min. 29V (from PSU X4)



103273

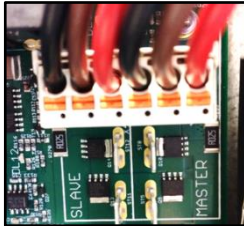

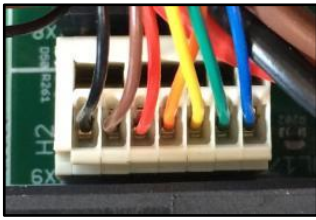

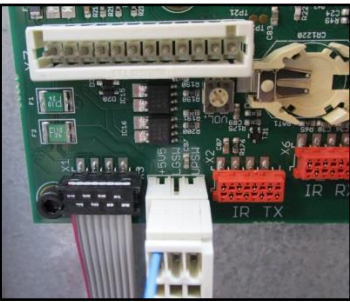


104017

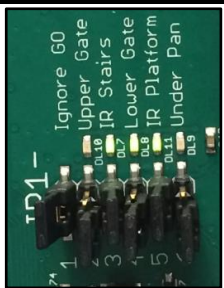
X4 power from PSU		
1	Rouge ou Brun	Min. 29V
2	Noir ou Bleu	VSS (Gnd)



103482 / CÔTÉ SECONDAIRE (gauche) EASYLIFT V3

Puissance moteur des vérins X4			
6	Noir	Esclave W	
5	Marron	Esclave U	
4	Rouge	Esclave V	
3	Noir	Maître W	
2	Marron	Maître U	
1	Rouge	Maître V	
X8 Retour Encodeurs Vérin maître			
1	Noir	Capteur à effet Hall U	
2	Marron	+5 V	
3	Rouge	VSS (Gnd)	
4	Orange	Capteur à effet Hall V	
5	Jaune	Capteur à effet Hall W	
6	Vert	Non utilisé	
7	Bleu	Stop Sw	
X9 Retour vérin esclave			
1	Noir	Capteur à effet Hall U	
2	Marron	+5 V	
3	Rouge	VSS (Gnd)	
4	Orange	Capteur à effet Hall V	
5	Jaune	Capteur à effet Hall W	
6	Vert	Non utilisé	
7	Bleu	Stop Sw	
X14 Branchements d'alimentation			
1	Rouge ou marron	Moteur porte inférieure	
2	Noir	Moteur porte inférieure	
X1 X3			
X1	Câble de LIAISON plat		
X3	Bleu Bord Sensible +5V5		

Cavaliers carte de controleJP1		
On n'utilise pas de cavaliers du côté secondaire		
N°	Description	Action
1	Ignore GO	Non utilisé
2	Upper Gate SW	Non utilisé
3	IR Stairs	Non utilisé
4	Lower Gate SW	Non utilisé
5	IR Platform	Non utilisé
6	Under Pan SW	Non utilisé



3.7 Câblage de la carte de contrôle pour élévateur avec verrouillage porte

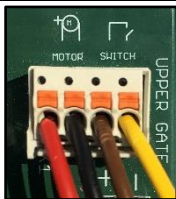
Si l'élévateur est fourni avec des portes, celles-ci peuvent être fournies avec verrouillage*. Le verrouillage des portes n'est disponible que sur la version **intérieure** de l'EasyLift 1100.



AVERTISSEMENT : Les branchements illustrés dans ce chapitre ne fonctionnent que pour l'EasyLift 1100 fourni avec verrouillage des portes. Pour tout autre branchement, se référer au chapitre 3.6.

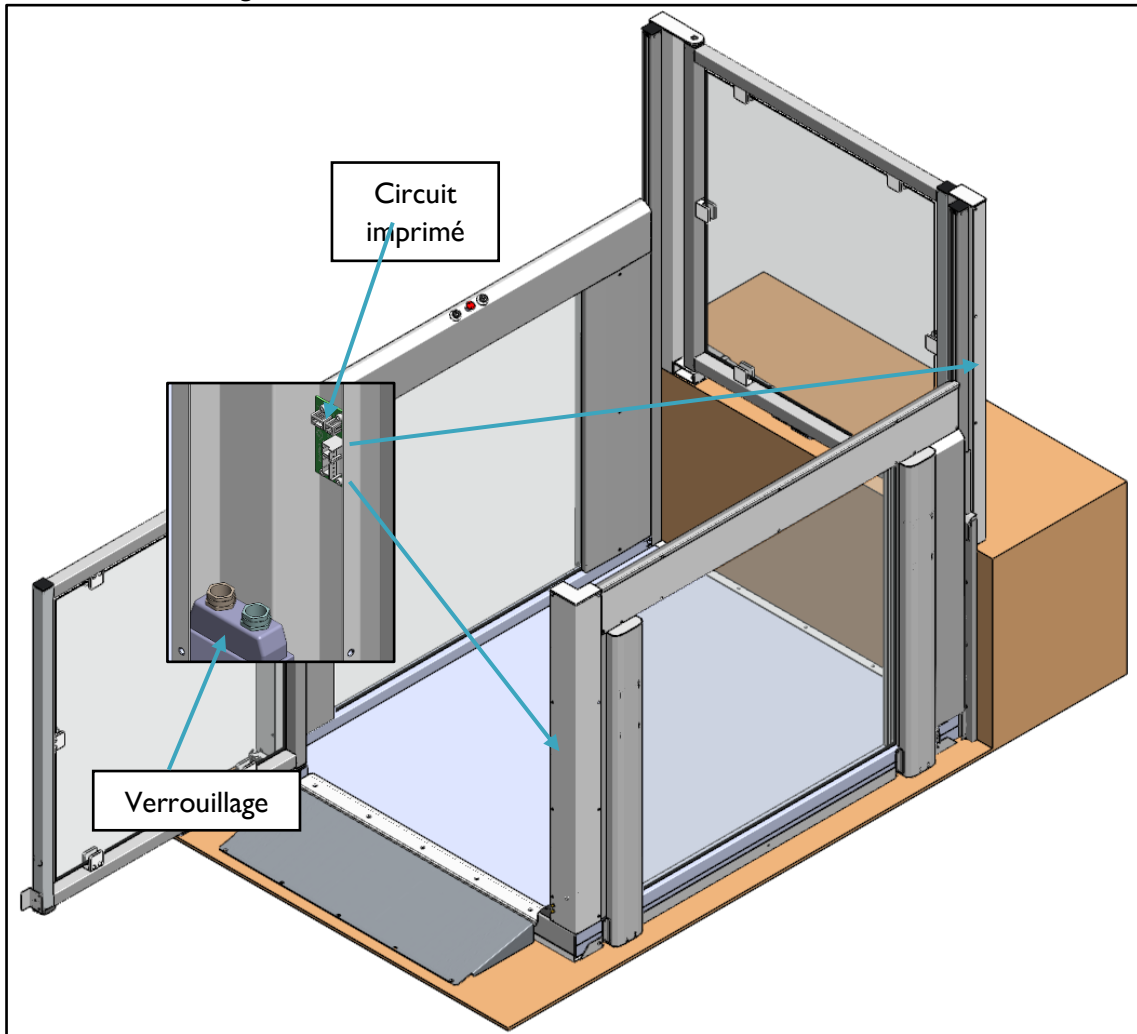
102726 CARTE DE CONTROLE - EASYLIFT 1100 avec verrouillage porte

X1 Branchements alimentation de la carte de verrouillage		
1	Rouge	Moteur (+)
2	Noir	Moteur (-)
3	Marron	Contact de verrouillage Haut
4	Jaune	+5V5




* Équipement en option

Le circuit imprimé dédié au verrouillage est logé à l'intérieur des montants de porte, juste au-dessus du verrouillage.



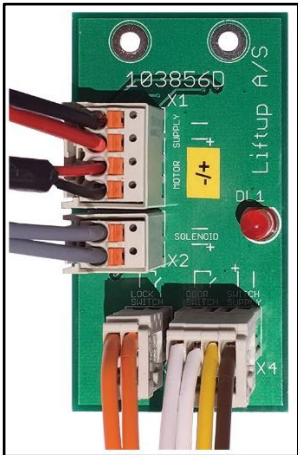
103689 Verrouillage porte, côté droit & 103690 Verrouillage porte, côté gauche

Connecteurs circuit imprimé		
Orange	Orange	Contact verrouillage
Orange	Orange	Contact verrouillage
Bleu	Gris	Solénoïde (+)
Marron	Gris	Solénoïde (-)



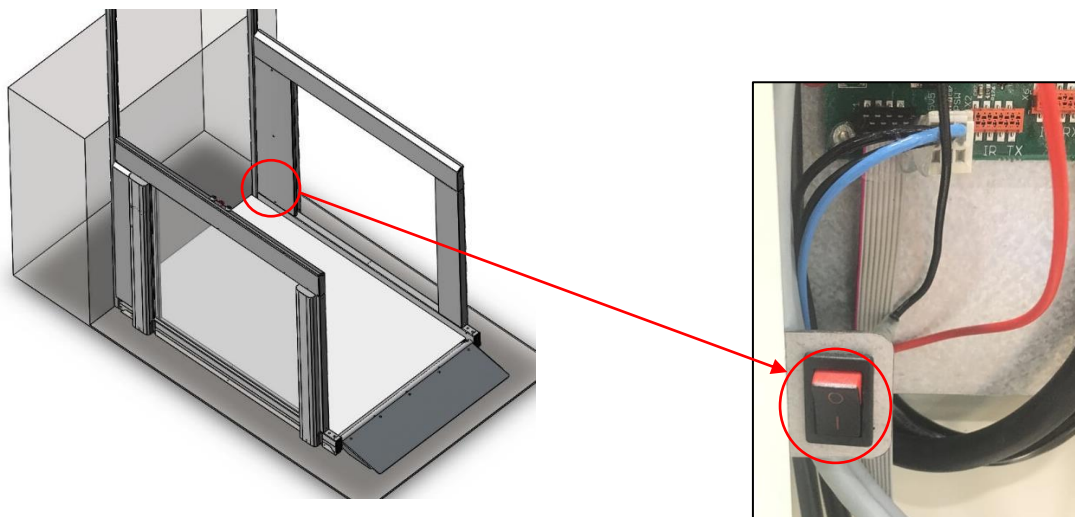
103856 / Circuit imprimé pour verrouillage - EASYLIFT 1100 avec verrouillage porte

Branchement circuit imprimé verrouillage (103856)		
1	Noir	X1 - Alimentation
2	Rouge	X1 Alimentation +
3	Rouge	X1 moteur +
4	Noir	X1 -
5	Gris	X2 Solénoïde
6	Gris	X2 Solénoïde
7	Orange	X3 Contact verrouillage
8	Orange	X3 Contact verrouillage
9	Blanc	X4 Contact porte
10	Blanc	X4 Contact porte
11	Jaune	X4 Interrupteur d'alimentation +
12	Marron	X4 Interrupteur d'alimentation -



3.8 Interrupteur MARCHÉ/ARRÊT

L'élévateur est doté d'un interrupteur MARCHÉ/ARRÊT qui a pour effet de couper l'alimentation de charge. Il se situe sous la carte de contrôle coté primaire (droit de l'élévateur). Vous devez retirer le cache pour accéder à l'interrupteur. Ce bouton sert à mettre l'élévateur hors tension (tension de charge). Si l'utilisateur l'éteint en même temps qu'il actionne le bouton d'arrêt d'urgence, l'alimentation de l'élévateur sera totalement coupée.



L'interrupteur MARCHÉ/ARRÊT est utilisé pour coupler les postes de commande sans fil (voir chapitre 4). L'alimentation de l'élévateur est mise en route ou coupée par le biais de l'interrupteur MARCHÉ/ARRÊT et le bouton d'arrêt d'urgence (voir chapitre 5). Quand l'élévateur est à nouveau alimenté (et que le bouton d'arrêt d'urgence est réactivé), le système de commande redémarre (voir chapitre 5).

*Équipement en option

3.9 Fonction retour automatique

Se référer au chapitre Application Liftup Service Tool pour en savoir plus sur la fonction retour automatique.

3.10 Calibrage

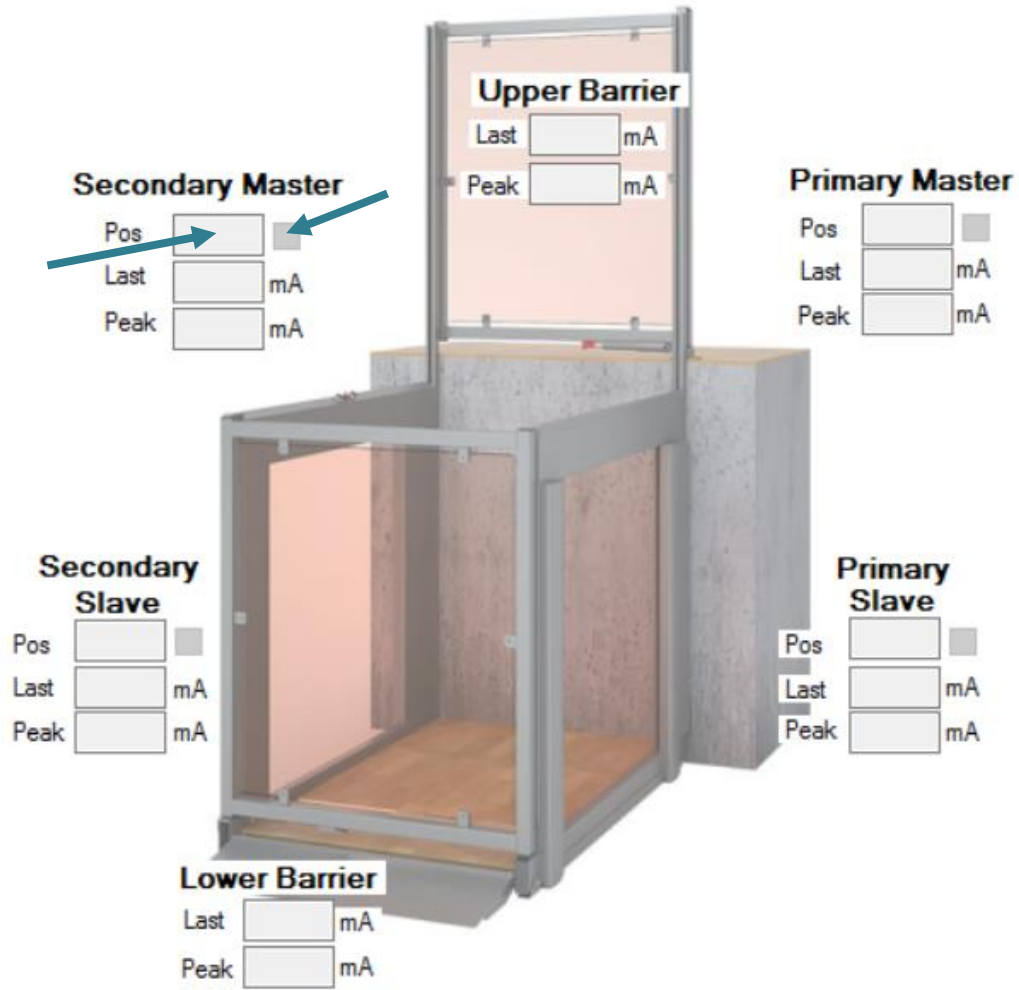
Dans l'un des cas suivants :

- Sortie du mode maintenance
- Réactivation du bouton d'arrêt d'urgence quand il n'y a PAS d'alimentation secteur
- Réinitialisation du tableau de commande
- Programmation de l'élévateur avec l'application Liftup Service Tool

L'élévateur perdra son positionnement. Il devra être recalibré avant de pouvoir refonctionner normalement. Toute activation de boutons du poste de commande/boutons embarqués fera descendre l'élévateur jusqu'en bas. Durant ce déplacement, certains vérins peuvent être plus rapides que d'autres pour arriver en position basse.

- C'est normal.

Quand les quatre vérins sont "au zéro" (voir photo ci-dessous prise par l'application Liftup Service Tool), les quatre vérins affichent un voyant vert et une position sur "0". Une fois ceci terminé, l'élévateur peut à nouveau fonctionner normalement.



4. Boutons d'appel

L'élévateur peut être livré avec différents types de boutons d'appel à monter au niveau supérieur et au niveau inférieur (recommandé). Découvrez diverses solutions sur www.liftup.dk. La procédure pour connecter un poste de commande standard Liftup est expliquée ci-dessous).

4.1 Bouton d'appel standard à fil

Connexions à deux directions



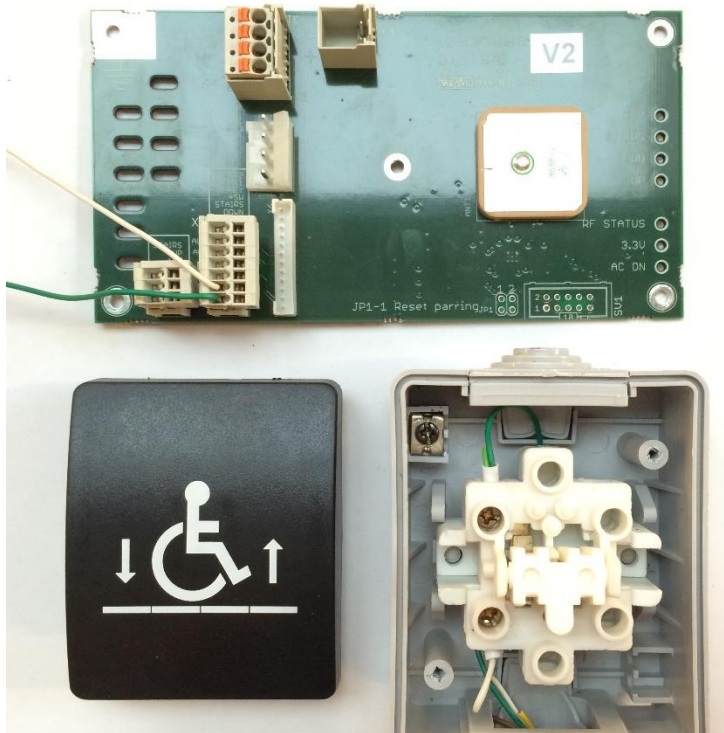
Bouton d'appel Bas :

Vert / Commun
Marron / En haut
Blanc / En bas

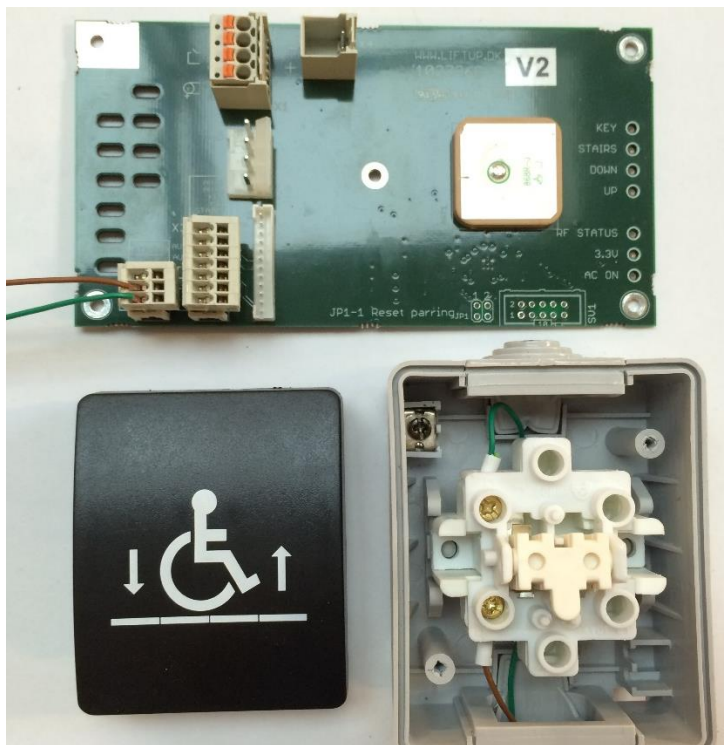
Bouton d'appel Haut :

Vert / Commun
Blanc / En bas
Marron / En haut

Connexion une direction



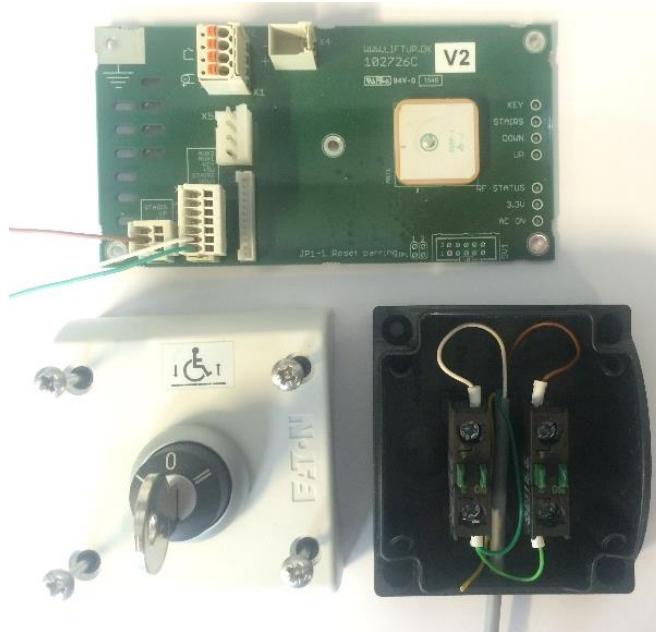
Bouton d'appel Bas :
Vert / Commun
Blanc / En bas



Bouton d'appel Haut :
Vert / Commun
Marron / En haut

4.2 Bouton d'appel à clé

Connexions deux directions



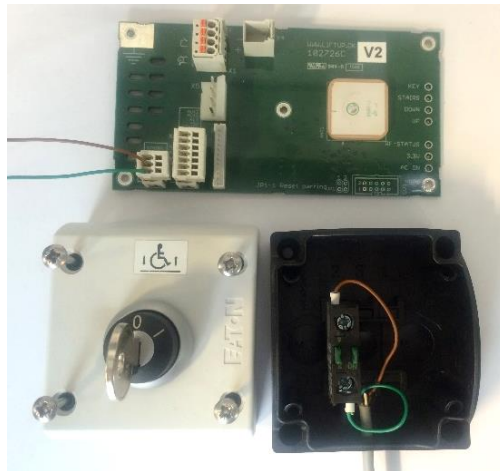
Bouton d'appel Haut :

Vert / Commun
Marron / En haut
Blanc / En bas

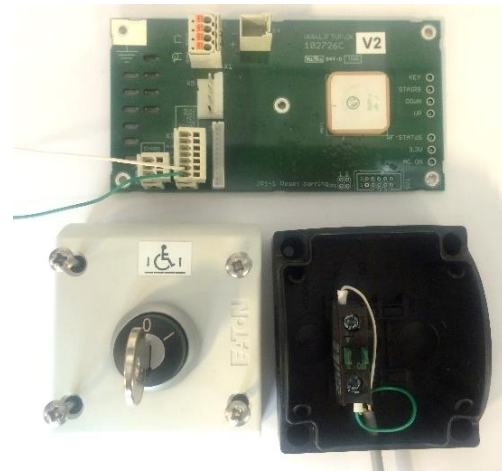
Bouton d'appel Bas :

Vert / Commun
Marron / En haut
Blanc / En bas

Connexion une direction



Bouton d'appel Haut



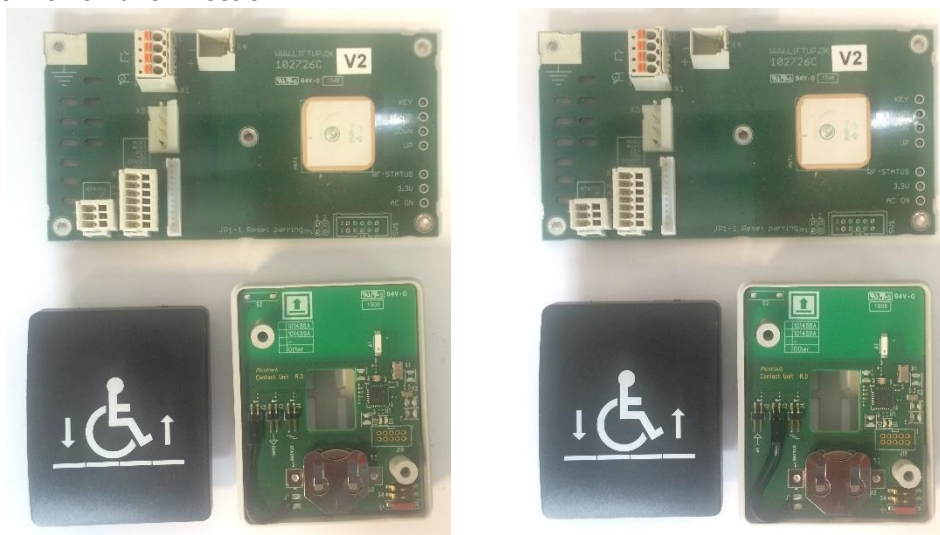
Bouton d'appel Bas

4.3 Postes de commande sans fil (muraux)

Connexions deux directions



Connexion une direction



Bouton d'appel Haut

Bouton d'appel Bas

4.4 Comment coupler l'émetteur et le récepteur

4.4.1 Bouton d'appel sans fil et récepteur de l'élèveur

Le Bouton d'appel sans fil et le récepteur doivent toujours être couplés pour fonctionner.

Le récepteur ne répondra pas à un Bouton d'appel avec lequel il n'est pas couplé.

Un récepteur peut être couplé avec jusqu'à 20 boutons d'appel sans fil.

Un Bouton d'appel peut être couplé avec plusieurs récepteurs, si nécessaire.

Quand un récepteur est mis sous tension (voir chapitre 10.6), le voyant RF du boîtier de commande clignote pendant 2 minutes. Ou jusqu'à ce qu'il soit couplé à un Bouton d'appel sans fil.

1. Vérifiez que le système est sous tension. Appuyez sur le bouton d'arrêt d'urgence et mettez l'interrupteur MARCHE-ARRÊT situé sur le côté de l'élèveur (voir section 10.6) sur la position ARRÊT.
2. Bouton d'appel mural à télécommande: Mettez le commutateur S4 N° 2 sur ON. À l'aide d'une pointe métallique, appuyez sur (↑) ou (↓) pour créer un contact ou un court-circuit. Le voyant de contrôle LED sur le Bouton d'appel commencera à clignoter lentement. Le Bouton d'appel reste en mode installation pendant 2 minutes.
Remettez le commutateur S4 N° 2 sur la position de départ (off).
3. Pendant ces 2 minutes, réactivez le bouton rouge d'arrêt d'urgence de l'élèveur en le tournant dans le sens des aiguilles d'une montre.
4. Le voyant LED du Bouton d'appel est couplé à l'élèveur à partir du moment où il cesse de clignoter.
5. Testez le système pour être sûr que la liaison est correcte. Sinon, répétez les étapes de 1 à 5 ci-dessus. Si vous devez coupler plusieurs postes de commande au récepteur, répétez les étapes de 2 à 6 ci-dessus.
6. Branchez l'alimentation en mettant l'interrupteur MARCHE/ARRÊT situé sur le côté de l'élèveur sur MARCHE.



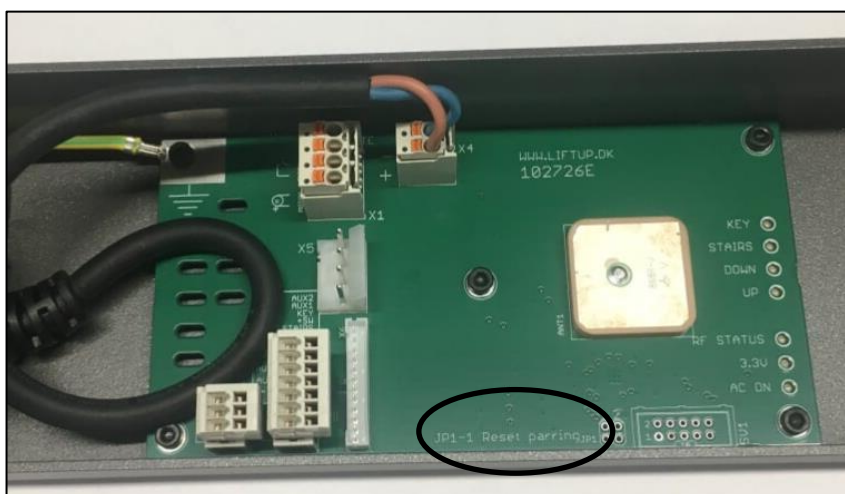
Comment réinitialiser Bouton d'appel sans fil et récepteur de l'élévateur

Pour réinitialiser un Bouton d'appel sans fil afin qu'il ne soit plus associé à un élévateur, procédez comme suit :

- Mettez le commutateur S4 N° 1 sur ON. À l'aide d'une pointe métallique, appuyez sur (↑) ou (↓) pour créer un contact ou un court-circuit. Le voyant LED du Bouton d'appel clignotera rapidement.
- Le récepteur n'est plus couplé.
- Repassez le commutateur S4 N° 1 sur "OFF".

Comment réinitialiser le récepteur de l'élévateur

- Mettez l'élévateur en route.
- Court-circuitiez JP1-1 sur le branchement du boîtier de connexion.
- Quand le voyant de contrôle LED commence à clignoter rapidement, cela signifie que le récepteur est réinitialisé.
- Si le voyant de contrôle LED ne clignote pas rapidement, cela signifie qu'aucun récepteur n'a été couplé.



4.4.2 Télécommande et récepteur de l'élèveur

La télécommande et le récepteur de l'élèveur doivent toujours être couplés pour fonctionner.

Le récepteur ne répondra pas à une télécommande avec laquelle il n'est pas couplé.

Un récepteur peut être couplé avec jusqu'à 20 émetteurs.

Une télécommande peut être couplée avec plusieurs récepteurs, si nécessaire. Quand un récepteur est mis sous tension (voir chapitre 10.6), le voyant RF du boîtier de commande clignote pendant 2 minutes. Ou jusqu'à ce qu'il soit couplé avec une télécommande.



1. Vérifiez que le système est sous tension. Activez l'arrêt d'urgence et mettez l'interrupteur MARCHE/ARRÊT situé sur le côté de l'élèveur sur la position ARRÊT (voir chapitre 3.7).
2. Appuyez simultanément sur les boutons UP (↑) et DOWN (↓) de la télécommande et gardez le doigt dessus pendant environ 5 secondes, jusqu'à ce que le voyant de contrôle LED sur la télécommande commence à clignoter lentement. La télécommande reste en mode installation pendant 2 minutes.
3. Pendant ces 2 minutes, réactivez le bouton rouge d'arrêt d'urgence de l'élèveur en le tournant dans le sens des aiguilles d'une montre.
4. Quand le voyant de contrôle LED de la télécommande cesse de clignoter, elle est couplée à l'élèveur.
5. Testez le système pour être sûr que la liaison a été correctement faite ; sinon, répétez les étapes de 1 à 5 ci-dessus. Si vous devez coupler plusieurs télécommandes au récepteur, répétez le point numéro 2.
6. Branchez l'alimentation en mettant l'interrupteur MARCHE/ARRÊT situé sur le côté de l'élèveur sur MARCHE.



Télécommande
(émetteur)

Comment réinitialiser télécommande et récepteur de l'élèveur

Pour réinitialiser un émetteur afin qu'il ne soit plus associé à un élèveur, procédez comme suit :

1. Appuyez simultanément sur les boutons UP (↑) et DOWN (↓) de l'émetteur environ 5 secondes. Jusqu'à ce que la diode de contrôle de celui-ci commence à clignoter lentement. L'émetteur reste en mode installation pendant 2 minutes.
2. Procédez comme suit dans les 2 minutes :

Appuyez sur : UP (↑), UP (↑), DOWN (↓), DOWN (↓), UP (↑), DOWN (↓), UP (↑), DOWN (↓)

3. Quand la diode de contrôle commence à clignoter rapidement, l'émetteur n'est plus associé à l'élèveur.



IMPORTANT ! Assurez-vous qu'aucun autre récepteur ne soit en mode couplage (activez éventuellement le mode couplage).

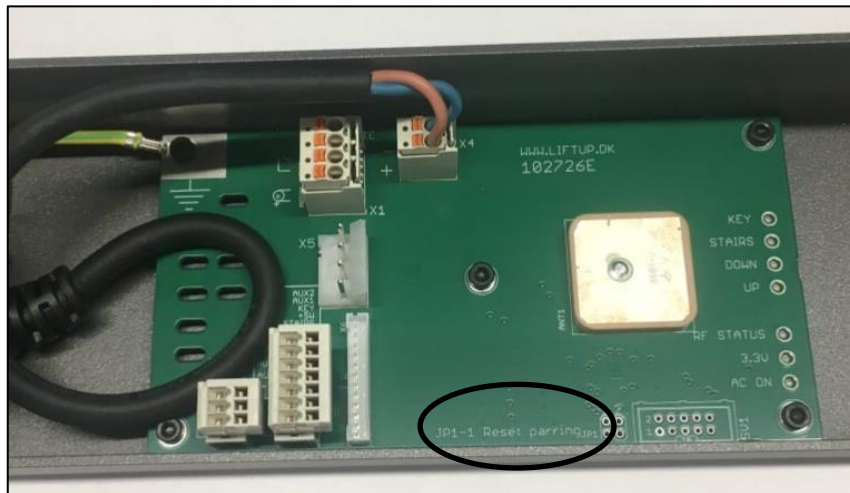
Comment réinitialiser le récepteur de l'élèveur

Mettez l'élèveur en route.

Court-circuitez JP1-1 sur le branchement du boîtier de connexion.

Quand le voyant de contrôle LED commence à clignoter rapidement, cela signifie que le récepteur est réinitialisé.

Si le voyant de contrôle LED ne clignote pas rapidement, cela signifie qu'aucun récepteur n'a été couplé.

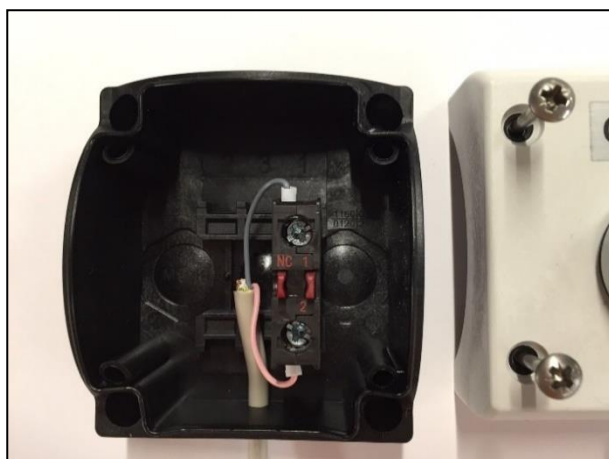


4.5 Interrupteur ON/OFF (en option)

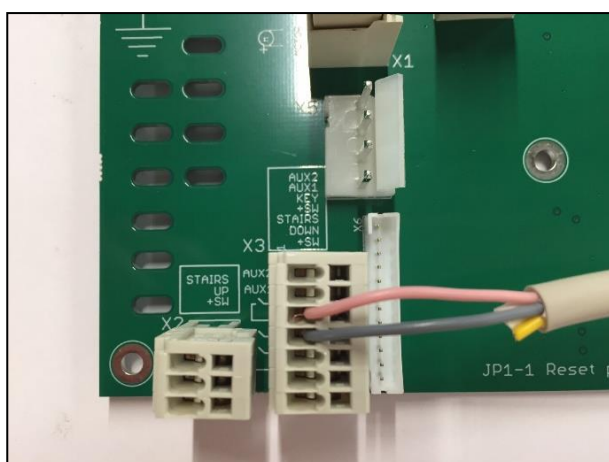
L'Easylift V3 peut être livré avec un interrupteur à clé pour placer l'appareil en veille (pièce numéro 103480). Comment connecter un interrupteur à clé standard Liftup est expliqué ci-dessous).



Interrupteur à clé standard



Câbles montés pour contact boîtier d'interrupteur à clé



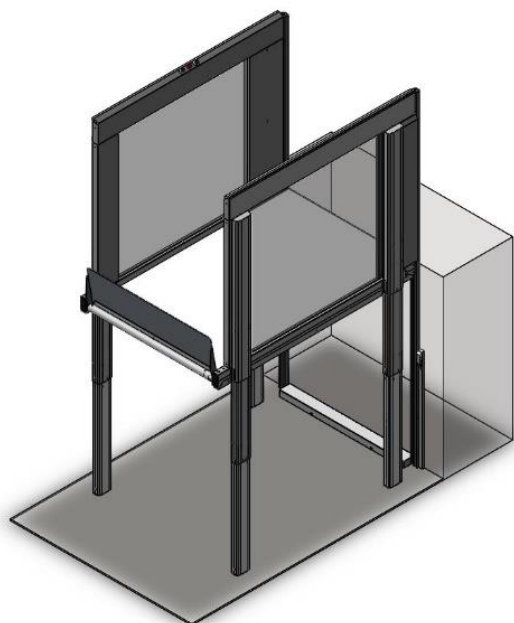
Câbles de l'interrupteur à clé pour boîtier de connexion - Logés sur rail inférieur

5. Réglage de la hauteur de levage

5.1 Définition

Tous les élévateurs sont livrés avec un réglage programmable de hauteur de déplacement. Selon votre commande, l'élévateur est testé et réglé selon la hauteur que vous avez spécifiée, mais vous pouvez la modifier si un ajustement est nécessaire.

Le réglage de hauteur (hauteur de levage de la plateforme) correspond au point où la plateforme s'arrêtera quand elle atteindra le niveau supérieur.



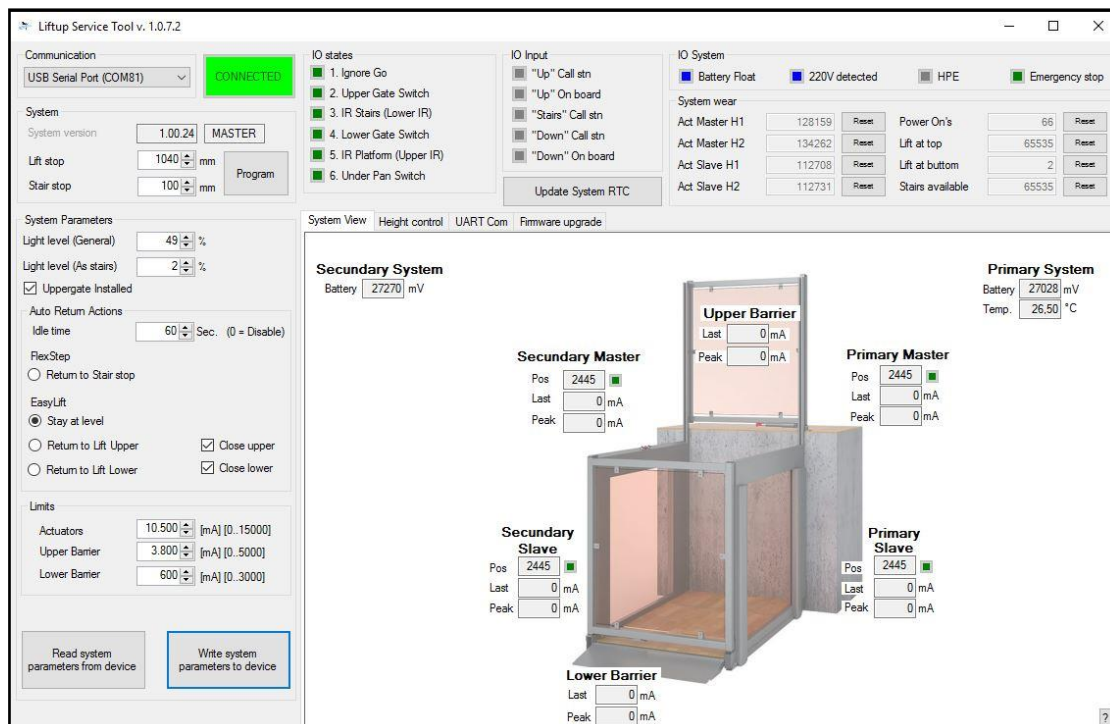
Arrêt au niveau supérieur

5.2 Réglage de l'arrêt avec l'application Liftup Service Tool

L'application Liftup Service Tool doit être installée sur un PC ^{/*} (ordinateur portable) par le biais d'une sortie USB.

1. Raccordez le câble USB au PC et à la prise USB du tableau de commande maître (103482) de l'élévateur (côté droit de l'élévateur uniquement).
2. Démarrez l'application Liftup Service Tool sur le PC. Vous devriez voir le boîtier "connecté" avec un arrière-plan vert (voir ci-dessous, USB détecté sur COM 81).

** Le PC doit être sous Windows 7 ou une version plus récente. Il est possible d'utiliser Windows XP, mais avec des pilotes spécifiques.*



3. Dans la zone « System », définissez la valeur pour le trajet de l'appareil :
 - « Lift Stop » = Hauteur de levage de la plateforme, en mm (voir AVERTISSEMENT)
 - « Stair Stop » n'est pas utilisé pour un EasyLift
4. Appuyez sur “Write system parameters to device”.

Maintenant que le système est prêt à fonctionner, n'oubliez pas de vérifier que tous les paramètres sont conformes aux attentes.

AVERTISSEMENT : N'oubliez pas de déduire environ 70 mm à vos paramètres, car la plateforme a une épaisseur d'environ 70 mm.



IMPORTANT ! Après la programmation, le système doit être calibré en appuyant sur le bouton "descendre" jusqu'à ce que la plateforme soit au niveau inférieur.

5.3 Réglage de la hauteur de levage (sans contact mécanique) par le mode maintenance

Quand le système est en mode maintenance, il est possible de régler la hauteur de levage de l'élévateur.

- A. Passez le système en mode maintenance (voir chapitre 6).
- B. Faites descendre l'élévateur au niveau inférieur (l'élévateur n'est pas encore calibré ; par conséquent, il se déplacera lentement). Si l'élévateur est déjà en bas, vous devrez le faire monter d'environ 10 cm avant de le faire descendre.
- C. Appuyez sur le bouton “**UP**” (sur le Bouton d'appel ou sur l'élévateur), jusqu'au niveau désiré (la vitesse est désormais plus rapide, car l'élévateur est calibré).
- D. Pour enregistrer la nouvelle hauteur de levage, actionnez le bouton d'arrêt d'urgence (vous resterez en mode maintenance), et appuyez sur le bouton “**UP**” de la plateforme pendant une seconde. Vous entendrez un signal de validation.
- E. Sortez du mode maintenance (voir chapitre 6).



IMPORTANT ! Après la programmation, le système doit être calibré en appuyant sur le bouton DESCENDRE. Faites descendre l'élévateur jusqu'en bas.

6. Mode maintenance

6.1 Comment mettre le système en mode maintenance /ou mode d'installation

Pour mettre le système en mode maintenance, procédez comme suit :

1. Appuyez sur le bouton d'arrêt d'urgence.
2. Appuyez et gardez le doigt appuyé sur les boutons (MONTER & DESCENDRE), relâchez le bouton d'arrêt d'urgence. Gardez le doigt appuyé sur les deux boutons (MONTER & DESCENDRE) pendant 10 sec.
3. Relâchez les boutons une fois que vous entendez le signal de mode maintenance (deux tonalités toutes les 5 sec.)



Pour sortir du mode maintenance, répétez la procédure, comme pour entrer en mode maintenance (1, 2, 3).

En mode maintenance, l'interrupteur du verrouillage de la rampe/de la porte doit être actionné, ainsi que l'interrupteur de la barrière de sécurité verticale/de la porte. Dans ce mode, la fonction de retour automatique est désactivée, tout comme la fin de course haute qui peut donc être dépassée.

6.2 Caractéristiques en mode maintenance NON CALIBRÉ

AVERTISSEMENT 1 : Veillez à ne pas monter à plus de 1 250 mm avec la plateforme. Ceci peut arriver en mode maintenance quand l'appareil n'est pas calibré.

Changement d'un vérin

Débranchez un des vérins de l'unité de contrôle. Maintenant, l'élévateur fonctionne sur 3 vérins.

AVERTISSEMENT 2 : Comme l'EasyLift n'est pas calibré, les vérins ne sont pas synchronisés entre eux (la plateforme ne restera donc pas parallèle au sol).

AVERTISSEMENT 3 : Attention à ne pas casser la chaîne porte-câble. Débranchez-la du guide profilé droit, si nécessaire.

6.3 Caractéristiques en mode maintenance CALIBRÉ

Quand le système est en mode maintenance, différentes fonctionnalités sont disponibles. Exemples :

1. Il est possible de programmer la fin de course haute.
2. Les quatre vérins peuvent être déplacés en appuyant sur les boutons DESCENDRE ou MONTER.

7. Dispositifs de sécurité

7.1 Plaque de pression

Sous l'élévateur, une plaque de pression est branchée sur des micro-interrupteurs de sécurité (voir photo 7.2). Ceci évite le risque d'écrasement sous la plateforme.

Les micro-interrupteurs des plaques de pression sont branchés et fonctionnent en circuit fermé. S'ils sont actionnés lors d'un déplacement vers le bas, l'élévateur s'arrête et remonte d'environ 2-3 cm. En mode maintenance, l'élévateur s'arrête complètement - il ne monte pas de 2-3 cm.

7.2 Réglage des micro-interrupteurs pour plaques de pression

Pour régler les micro-interrupteurs, desserrez les deux vis sous le cadre de l'élévateur. Ajustez doucement le micro-interrupteur vers l'avant ou l'arrière pour trouver la bonne position. Serrez les deux vis. Vérifiez que l'interrupteur est correctement réglé en activant la plaque de pression, en faisant descendre l'élévateur.

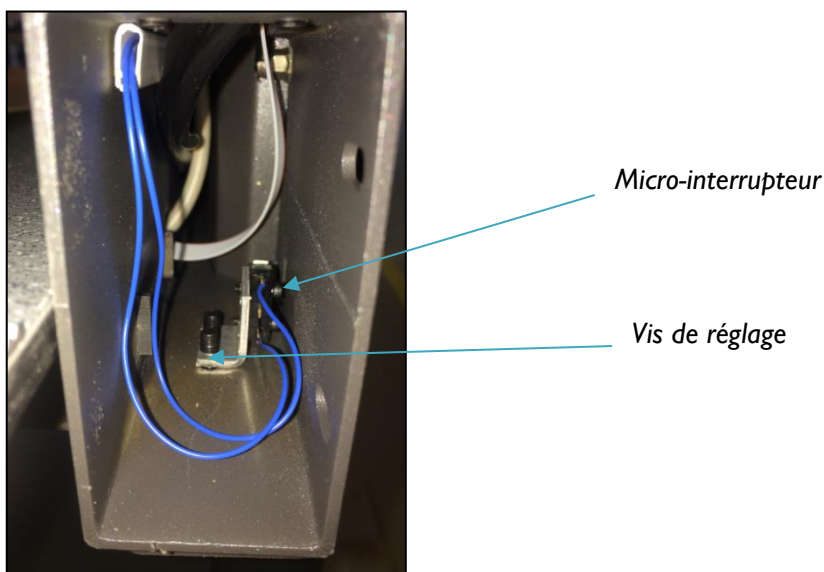
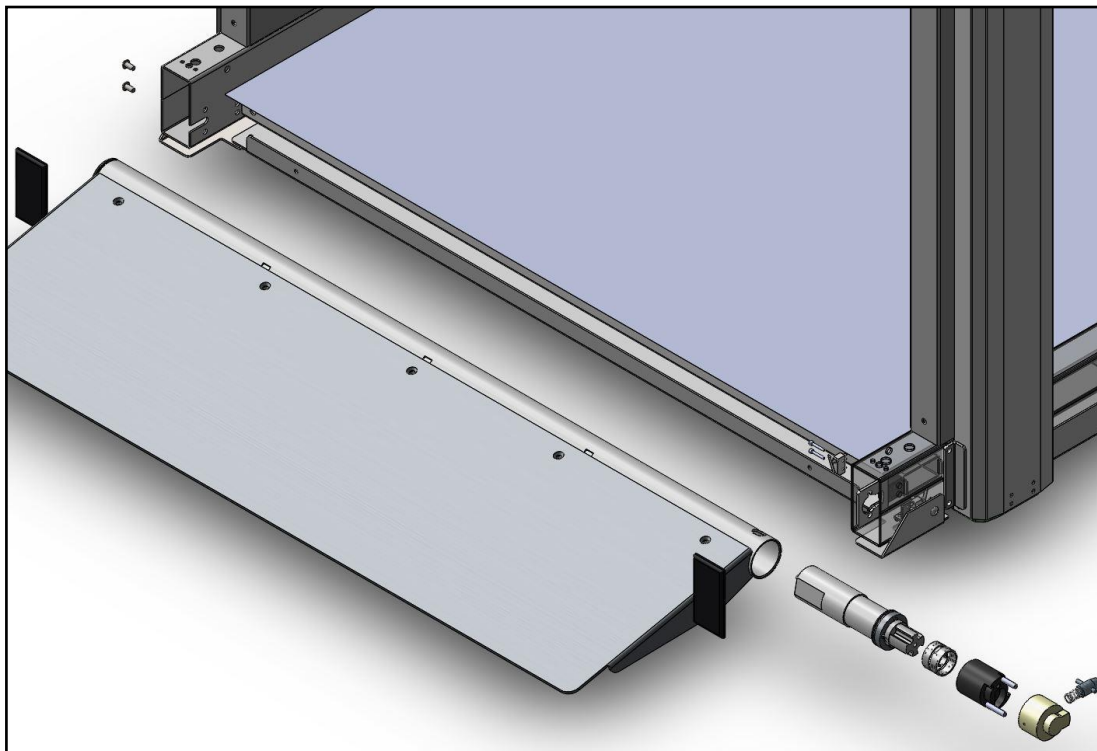


Photo 7.2 : Cadre latéral de l'EasyLift

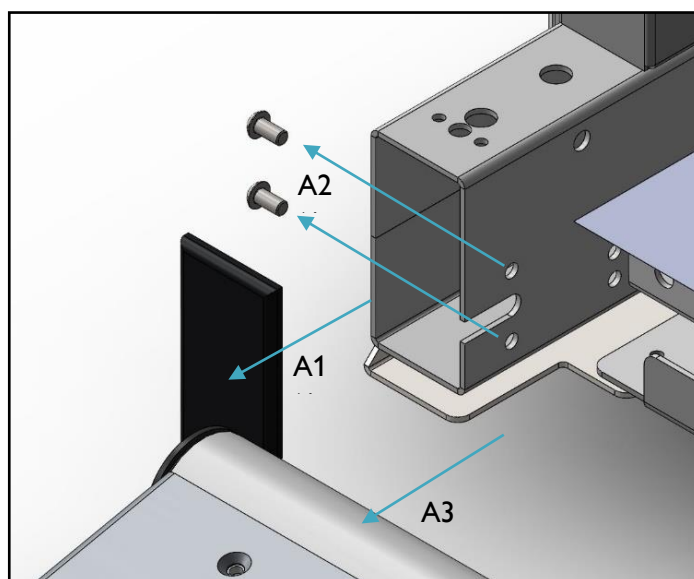
7.4 Rampe automatique / Protection antichute (seulement sur EasyLift 800/900)

La rampe automatique/protection antichute est actionnée par un moteur électrique à l'intérieur du tube en acier. Le moteur actionne aussi le verrouillage mécanique à l'intérieur du tube. Le verrouillage garantit que rien, ni personne, ne tombe de la plateforme élévatrice durant le déplacement.

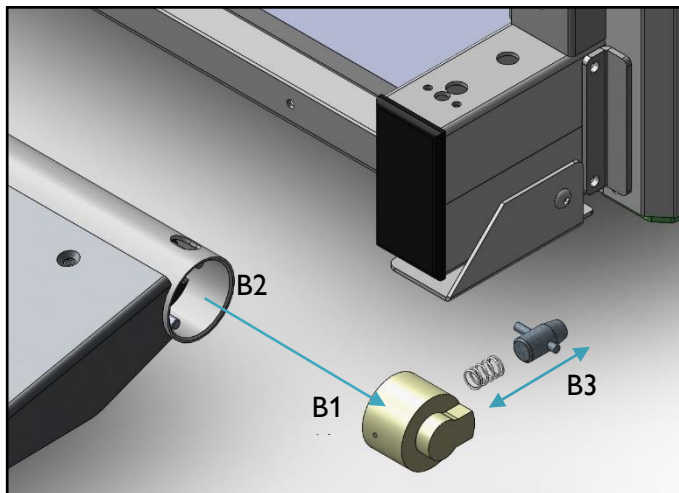


Entretien/Réparation/Remplacement :

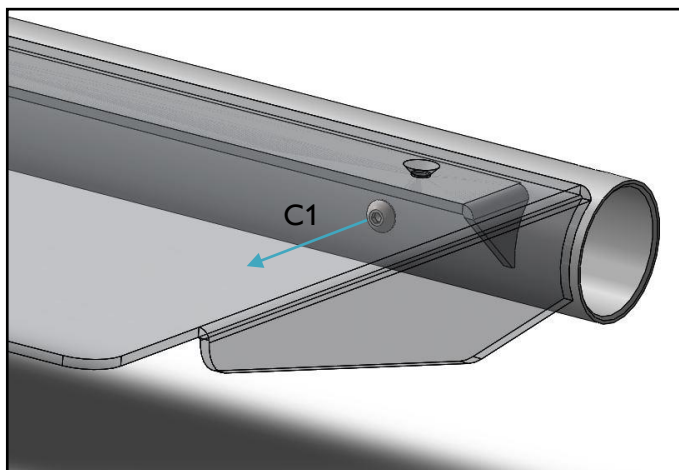
- A. Retirez le cache en plastique noir (A1). Desserrez les deux vis (A2) qui tiennent le tube de la rampe. Retirez doucement le tube de la rampe (A3). Attention aux fils reliés au moteur !



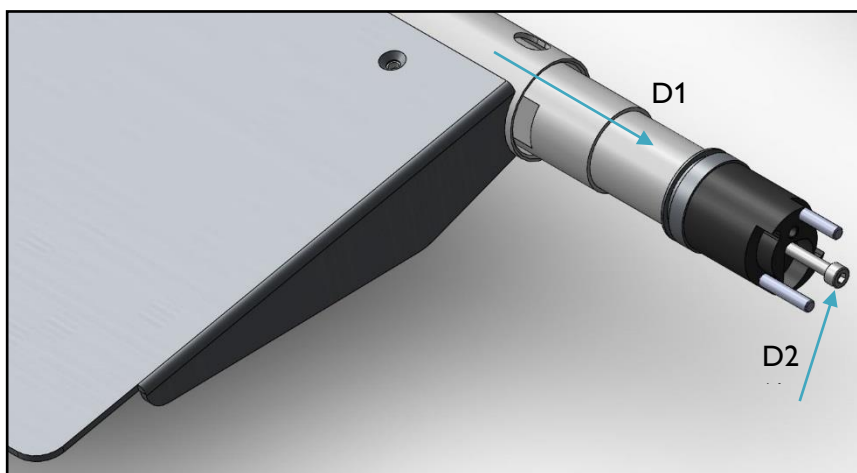
- B. Tirez doucement la rondelle (B1) du tube de la rampe (B2). Si le cliquet d'arrêt (B3) est sorti, poussez-le avec le doigt. Le cliquet d'arrêt comporte un ressort, attention !



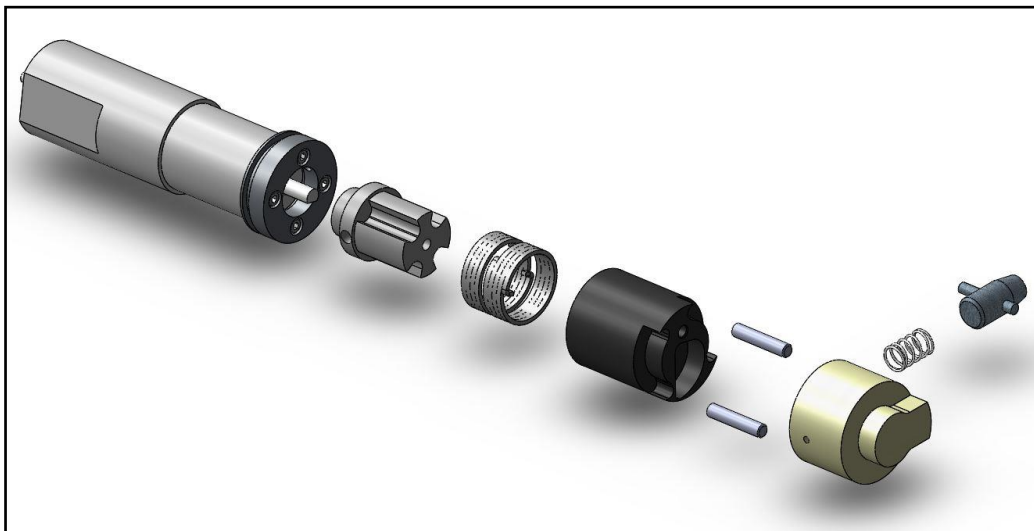
- C. Desserrez la vis (C1) qui tient le moteur et le verrouillage.



- D. Sortez doucement le moteur et le verrouillage (D1) du tube de la rampe. Si le verrouillage est serré, utilisez une vis M5 (D2) pour l'extraire du tube.



Pour monter le verrouillage :



- E. Poussez le moteur vers l'intérieur à l'aide d'une longue vis M5. Faites attention que le câble ne s'écrase pas entre le moteur et le tube de la rampe. Retirez la vis M5.
- F. Montez le système de verrouillage tout en tenant le cliquet d'arrêt. Tournez le système de verrouillage à l'intérieur du tube jusqu'à ce qu'il s'adapte.
- G. Fixez ce système au cadre latéral (A). Le cliquet d'arrêt doit être en direction du micro-interrupteur.

Ajustez le micro-interrupteur pour qu'il y ait contact quand l'axe de verrouillage est sorti, et NON activé lorsque l'axe de verrouillage est dans le tube.

8. Déverrouillage de la porte en cas d'urgence

En cas d'urgence/de mauvais fonctionnement : Desserrez l'axe à ressort.



1. Sortez le ressort de l'axe de la tête de l'attache rapide à l'aide d'un outil adapté, comme un tournevis, une règle, un ouvre-bouteille, etc.



2. Depuis l'extérieur, vous pouvez atteindre le côté inférieur.



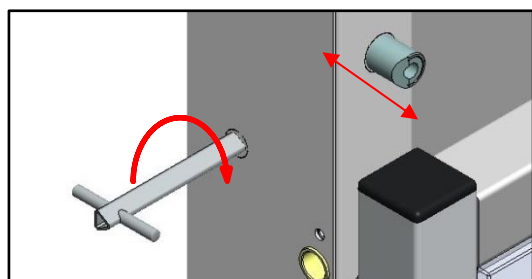
3. Le ressort est relâché.



4. Une fois le ressort retiré, sortez le boulon.

Veillez noter !

Le boulon peut être difficile à retirer à cause de la pression sur le vérin de la porte.



5. Si la porte est équipée d'un verrouillage automatique, débloquez-le avec une clé triangulaire (verrouillage automatique uniquement disponible sur les portes de l'EasyLift 1100).



6. Maintenant, la porte peut être manipulée librement.

Une fois que l'erreur a été corrigée, la porte peut être connectée à nouveau en suivant ces instructions dans l'ordre inverse.

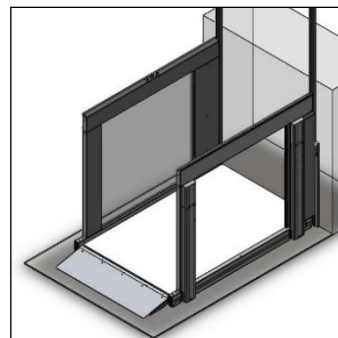
9. Remplacement vérin

9.1 Démontage vérin



ATTENTION ! Lorsque les vérins sont démontés, les caches latéraux ne sont pas soutenus.

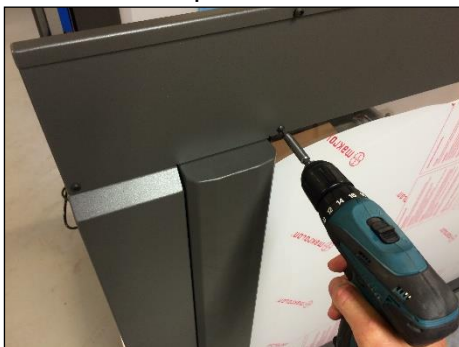
1. Appuyez sur le bouton "descendre" de l'élévateur jusqu'à ce que la plateforme soit complètement descendue au niveau inférieur.



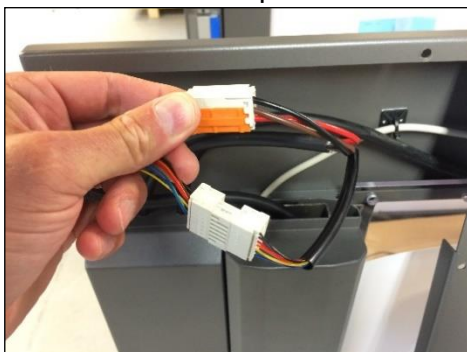
2. Actionnez le bouton d'arrêt d'urgence.



3. Retirez le cache supérieur du cadre.



4. Débranchez le câble de puissance du vérin et les encodeurs.



5. Desserrez les quatre vis maintenant le vérin sur le cadre et retirez le vérin.



6. Fixez le vérin en suivant ce guide, dans l'ordre inversé.

9.1 Remplacement de l'unité à broches

1. Desserrez les quatre vis et retirez le repose-pieds sous le vérin.



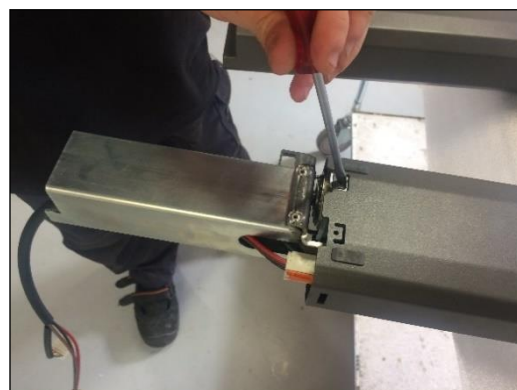
2. Desserrez les trois vis maintenant l'assemblage moteur + double vis sans fin.



3. Retirez le tube du vérin externe du profil d'extension. Utilisez une pince plate pour appuyer sur la languette de verrouillage métallique du profil d'extension. Tirez le reste de l'unité à broches du tube du vérin externe.



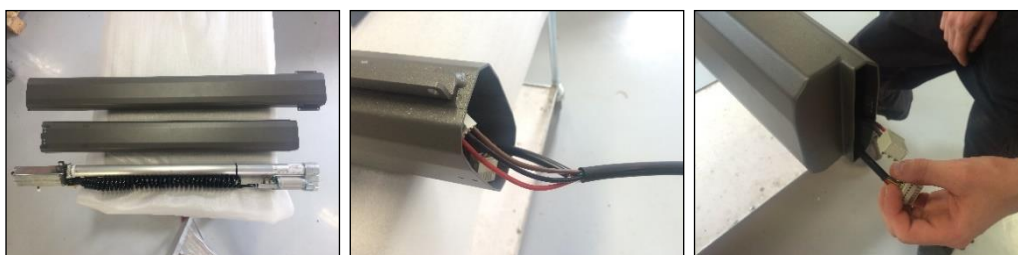
4. Retirez le tube du vérin intermédiaire du montant supérieur de l'unité à broches. Utilisez un tournevis ou un autre outil pour appuyer sur les languettes de verrouillage métalliques.



5. Tirez l'assemblage moteur + double vis sans fin du tube.

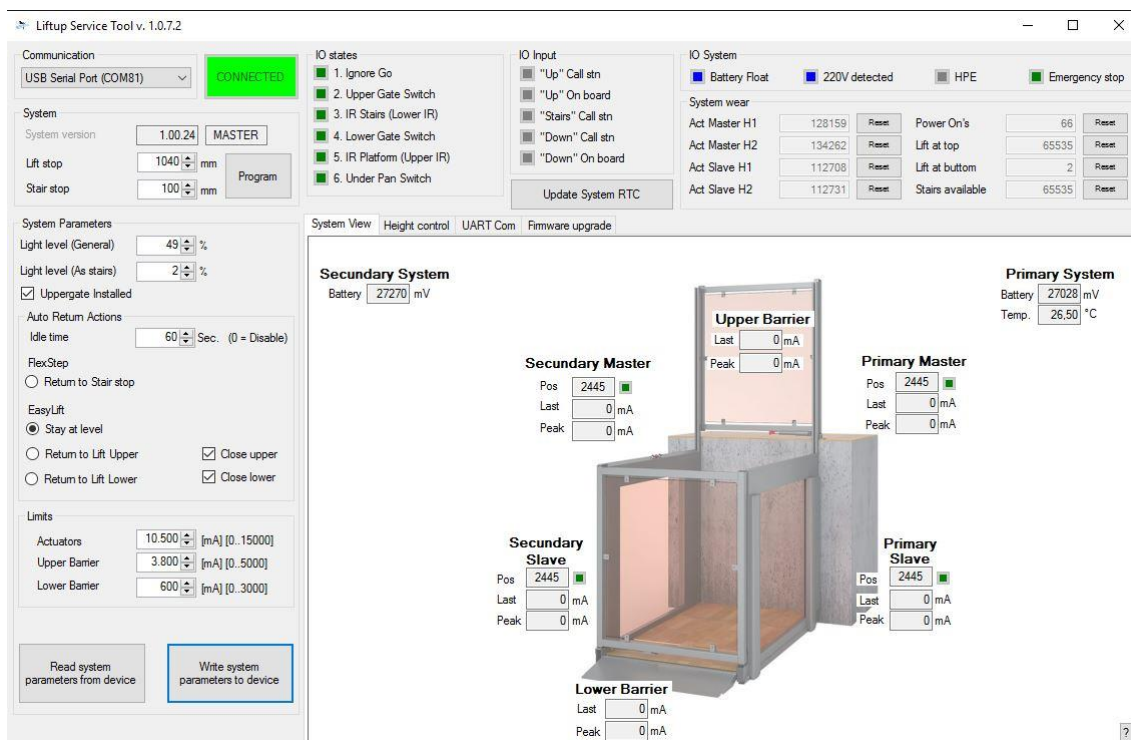


6. Insérez le nouveau assemblage moteur + double vis sans fin et fixez le vérin en suivant ce guide, dans l'ordre inversé.
Faites attention de ne pas endommager les guides en assemblant les tubes du vérin.



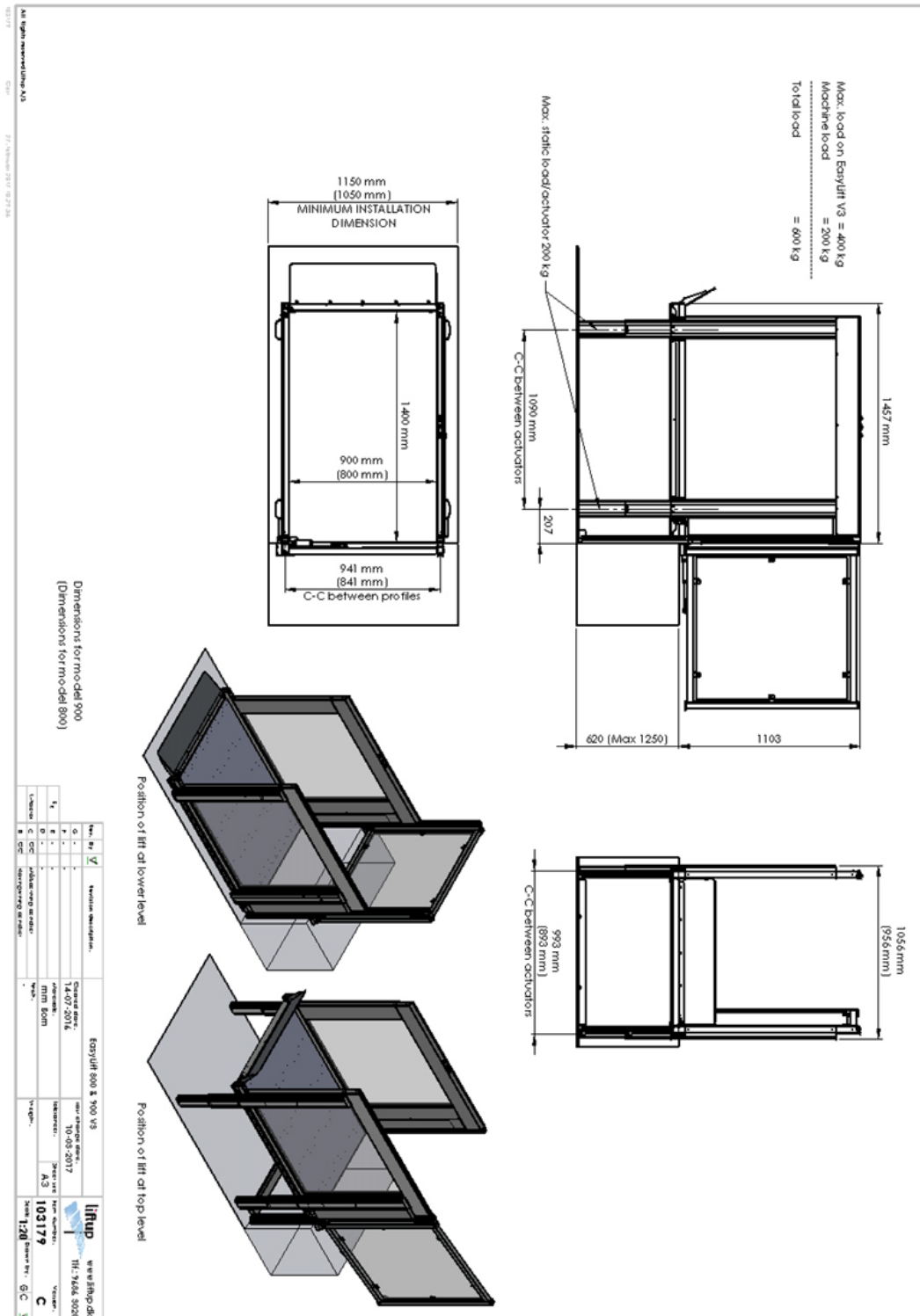
10. Annexes

10.1 Logiciel de contrôle Liftup



Dans le logiciel de l'Easylift, la course peut être ajusté électroniquement sans avoir à bouger l'appareil.

10.2 Schéma EasyLift 800 / 900



10.4 Spécifications d'installation 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: +/- 5mm

* 1050 mm

70mm Pit dimension

30°

Fixing plane must be solid material for screws to guide rails

C-C = Distance between guide rails: 840 mm

Connection box

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

* 1050 mm Pit dimensions

30°

Part	Technical description	Part number	Accessories
A	EasyLift 800 V3 in building	27-02-2017	
B			
C			
D			
E			
F			
G			
H			
I			
J			
K			
L			
M			
N			
O			
P			
Q			
R			
S			
T			
U			
V			
W			
X			
Y			
Z			
AA			
AB			
AC			
AD			
AE			
AF			
AG			
AH			
AI			
AJ			
AK			
AL			
AM			
AN			
AO			
AP			
AQ			
AR			
AS			
AT			
AU			
AV			
AW			
AX			
AY			
AZ			
BA			
BB			
BC			
BD			
BE			
BF			
BF			
BG			
BH			
BI			
BJ			
BK			
BL			
BM			
BN			
BO			
BP			
BQ			
BR			
BS			
BT			
BU			
BV			
BW			
BX			
BY			
BZ			
CA			
CB			
CC			
CD			
CE			
CF			
CG			
CH			
CI			
CJ			
CK			
CL			
CM			
CN			
CO			
CP			
CQ			
CR			
CS			
CT			
CU			
CV			
CU			
CV			
CW			
CX			
CY			
CZ			
DA			
DB			
DC			
DD			
DE			
DF			
DF			
DG			
DH			
DI			
DJ			
DK			
DL			
DM			
DN			
DO			
DP			
DQ			
DR			
DS			
DT			
DU			
DV			
DW			
DX			
DY			
DZ			
EA			
EB			
EC			
ED			
EE			
EF			
EF			
EG			
EH			
EI			
EJ			
EK			
EL			
EM			
EN			
EO			
EP			
EQ			
ER			
ES			
ET			
EU			
EV			
EW			
EX			
EY			
EZ			
FA			
FB			
FC			
FD			
FE			
FF			
FF			
FG			
FH			
FI			
FJ			
FK			
FL			
FM			
FN			
FO			
FP			
FQ			
FR			
FS			
FT			
FU			
FV			
FW			
FX			
FY			
FZ			
GA			
GB			
GC			

* Local building codes may apply

10.5 Spécifications d'installation 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. 1 m 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: ± 7.5 mm

* 1150 mm

70mm Pit dimension

Fixing plane must be solid material for screw-to guide rails

C-C = Distance between guide rails 940 mm

Connection box

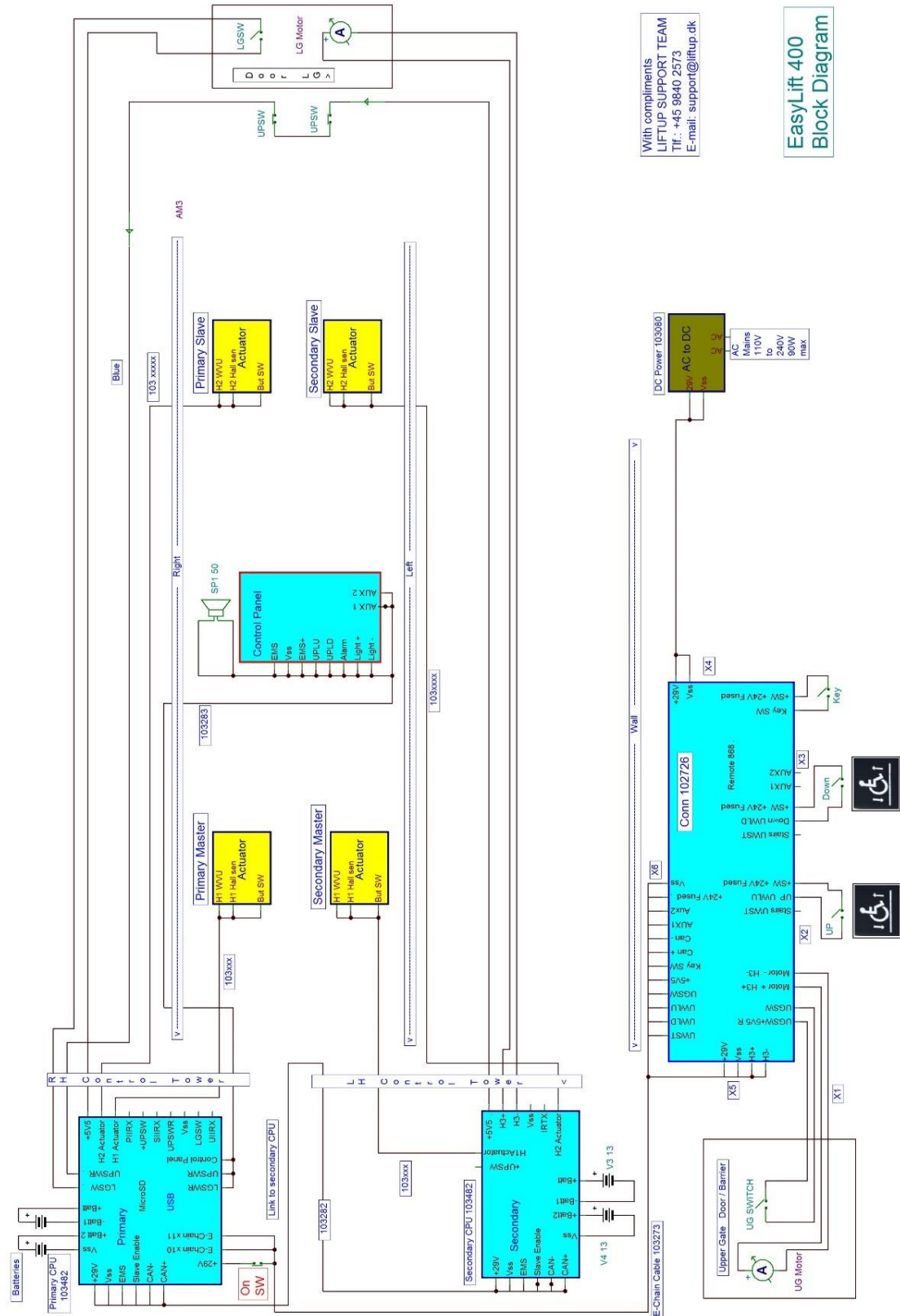
Pit dimension: 1465mm (+40mm if vertical barrier is mounted)

* 1150 mm Pit dimensions

* Local building codes may apply

Titel	Version description	EasyLift 900 V3 in building	Abgezeichnet	Techn. Zeichnung
Gr.	Gezeichnet	27-02-2017	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
F.	Gezeichnet	08-05-2016	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
E.	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
D.	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
C.	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
B.	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
A.	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
0	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
1	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
2	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
3	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
4	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
5	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
6	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
7	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
8	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
9	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
10	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
11	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
12	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
13	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
14	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
15	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
16	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
17	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
18	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
19	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
20	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
21	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
22	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
23	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
24	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
25	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
26	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
27	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
28	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
29	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
30	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
31	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
32	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
33	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
34	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
35	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
36	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
37	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
38	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
39	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
40	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
41	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
42	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
43	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
44	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
45	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
46	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
47	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
48	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
49	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
50	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
51	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
52	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
53	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
54	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
55	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
56	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
57	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
58	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
59	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
60	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
61	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
62	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
63	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
64	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
65	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
66	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
67	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
68	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
69	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
70	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
71	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
72	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
73	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
74	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
75	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
76	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
77	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
78	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
79	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
80	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
81	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
82	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
83	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
84	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
85	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
86	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
87	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
88	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
89	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
90	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
91	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
92	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
93	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
94	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
95	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
96	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
97	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
98	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
99	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung
100	Gezeichnet	MTM	Gezeichnet	Techn. Zeichnung

10.7 Diagramme électrique simplifié (SANS verrouillage porte)

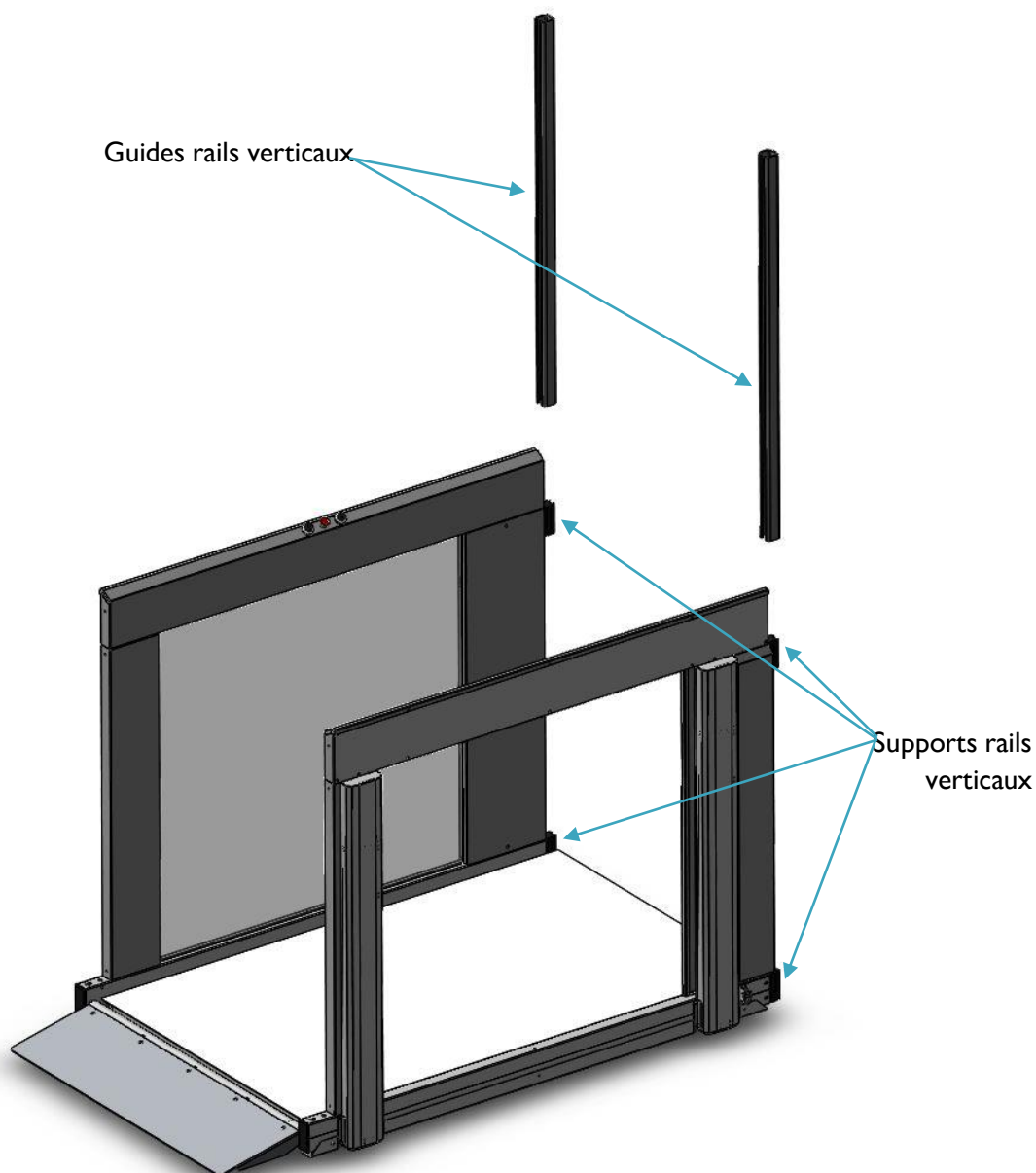


With compliments
LIFTUP SUPPORT TEAM
Tlf.: +45 9840 2573
E-mail: support@liftup.dk

EasyLift 400
Block Diagram

10.9 Effort de traction des vis de montage

Force recommandée pour fixer la vis lors de l'installation des guides de rails verticaux



Les vis et fixations au bâtiment doivent résister à un effort de traction d'au moins 0,5 kN chacune.

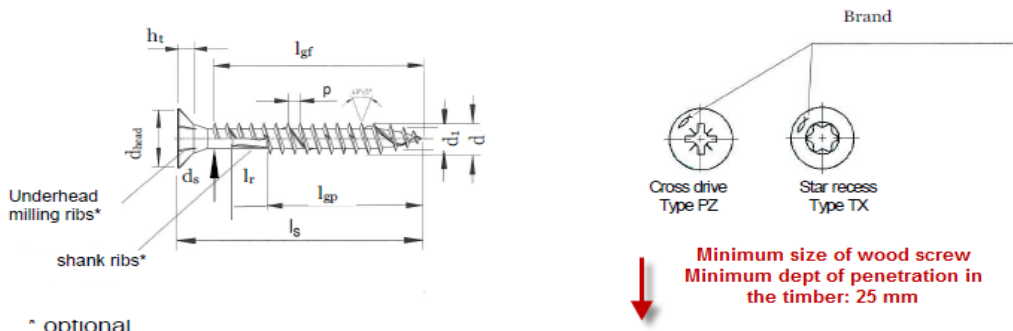
(Voir exemples de fixation de vis page suivante)



!!! Trois vis au minimum pour chaque guide de rail vertical !



AVERTISSEMENT : Si la résistance de la vis de fixation est validée par test, la force minimum de retrait est de 1,5 kN. Facteur de sécurité > 3



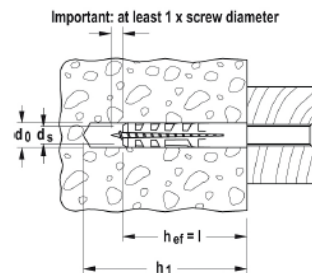
* optional

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			
d1	Core diameter	2,00	2,20	2,50	2,70	3,10	3,80		
	Allow. deviation					-0,30 / +0,10			
dhead	Head diameter	6,00	7,00	8,00	8,80	9,70	11,90		
	Allow. deviation					-0,50 / +0,10			
ds	Shank diameter	2,25	2,55	2,90	3,25	3,55	4,20		
	Allow. deviation					-0,30 / +0,10			
ht	Length of head	1,90	2,10	2,50	2,70	3,00	3,40		
p	Thread pitch	1,50	1,80	2,00	2,20	2,50	3,00-4,50		
	Allow. deviation					±10%			
lr *	Length of shank ribs	3,75	4,25	4,75	5,5	6,0	7,0		
	Allow. deviation		±0,75			±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.

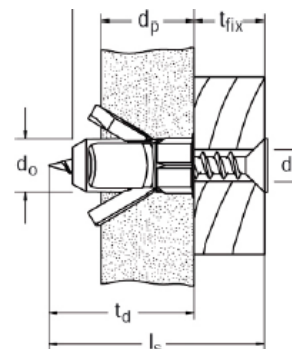
²⁾ Valid for tensile load, shear load and oblique load under any angle.

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	016935	10	5	
PD 12	016937	12	6	
PD 8 S	024772	8	4 x 40	11
PD 10 S	016936	10	5 x 40	12
PD 12 S	016938	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

