HANGCHA

Platforma robocza (AWP) - Elektryczny przegubowy podnośnik koszowy

Instrukcja obsługi

(OGŁOSZENIE ORYGINALNE)

GTHZ120 GTHZ170 GTHZ170C

HANGCHA GROUP CO., LTD.
Adres: No. 666, Xiangfu Road, Qingshanhu Sci-tech City, Hangzhou, Zhejiang
Tel: +86-571-87938011
+86- 571-87938001
电话：0571-87938011
传真：0571-87938000



HANGCHA

HANGCHA GROUP CO., LTD.
Adres: No. 666, Xiangfu Road, Qingshanhu Sci-tech City,
Hangzhou, Zhejiang
Tel: +86-571-87938011
+86- 571-87938001

Platforma robocza (AWP) - Elektryczny przegubowy podnośnik koszowy
GTHZ120 GTHZ170 GTHZ170C

Instrukcja obsługi
(OGŁOSZENIE ORYGINALNE)

Niniejsza instrukcja obsługi powinna być przechowywana na stałe w celu późniejszego wykorzystania. Operatorzy powinni również dokładnie się z nią zapoznać.

Wstęp

Dziękujemy za zakup urządzenia wyprodukowanego przez HANGCHA GROUP CO., LTD! Przed rozpoczęciem pracy z urządzeniem należy zapoznać się z wymaganiami dotyczącymi jego użytkowania i obsługi! Każda obsługa urządzenia może wiązać się z ryzykiem. Skuteczne zapobieganie obrażeniom ciała, uszkodzeniom mienia i wypadkom jest możliwe tylko poprzez opanowanie zasad bezpieczeństwa i wykonywanie pracy z należytą ostrożnością i uwagą. Musimy współpracować dla twojego bezpieczeństwa!

Maszyna jest przeznaczona wyłącznie do transportu ludzi i narzędzi do miejsca pracy i umożliwia ludziom pracę na platformie roboczej. Bezpieczeństwo ludzi jest ściśle związane z obsługą i użytkowaniem maszyny. Niezbędne jest przeszkolenie kompetentnych i uważnych osób w zakresie użytkowania maszyny i jej bezpiecznej obsługi. Maszynę może obsługiwać wyłącznie w pełni przeszkolony i upoważniony personel.

Niniejsza instrukcja ma na celu pomóc użytkownikowi/operatorowi w obsłudze i użytkowaniu maszyny. Przed przystąpieniem do obsługi i użytkowania maszyny użytkownik/operator jest zobowiązany do zapoznania się i przestrzegania niniejszej instrukcji oraz instrukcji producenta. Powinien on zapoznać się i przestrzegać zasad bezpieczeństwa i instrukcji obsługi, wziąć pod uwagę parametry i zamierzone środowisko maszyny, a także ściśle przestrzegać wymagań dotyczących bezpiecznej obsługi.

Niniejszą instrukcję, wraz z instrukcją konserwacji oraz instrukcją części zamiennych, należy traktować jako część maszyny. Powinny one być zawsze przechowywane razem z maszyną! Ponadto, właściciel maszyny powinien zapewnić, że wszystkie niezbędne informacje od producenta dotyczące obsługi i rutynowej kontroli/konserwacji maszyny są przekazywane każdemu, kto ją wynajmuje. Jeśli maszyna jest sprzedawana, wszystkie informacje powinny zostać przekazane wraz z nią. Posiadacz maszyny powinien również przekazać personelowi odpowiedzialnemu za konserwację maszyny informacje dotyczące konserwacji od producenta.

Niektóre treści zawarte w niniejszej instrukcji mogą różnić się od posiadanej maszyny ze względu na stałe aktualizacje projektu i ulepszenia produktu.

W przypadku jakichkolwiek pytań prosimy o kontakt z firmą handlową lub przedstawicielem HANGCHA GROUP CO., LTD.

Przegląd

Oryginalne części

Do naprawy naszych produktów z serii podnośników koszowych należy używać oryginalnych części.

Używanie nieoryginalnych części może prowadzić do następujących niebezpiecznych sytuacji:
-Użytkownik ponosi odpowiedzialność prawną za wypadki spowodowane użyciem nieoryginalnych części.
-Z technicznego punktu widzenia użycie nieoryginalnych części będzie miało znaczący wpływ na działanie i żywotność maszyny.



Gwarancja może zostać unieważniona z powodu użycia kiepskich podróbek i części niezatwierdzonych przez producenta.

W przypadku korzystania z oryginalnych części do konserwacji i napraw można uzyskać następujące specjalne korzyści od producenta:
-Własna technologia i możliwości
-Umowa o zapewnieniu jakości
-Wymiana starych części na części oryginalne
-Pomoc w konserwacji i naprawach, aby zapobiec uszkodzeniu maszyny
-Skuteczna diagnostyka maszyny
-Aktualizowanie produktu w odpowiednim czasie
-Szkolenie w zakresie obsługi produktu
-Najlepsze wsparcie techniczne i konserwacja zapewniane przez producenta, który najlepiej zna szczegóły produktu

Instrukcje dla operatorów

Ten symbol oznacza:



Uważaj! Bądź ostrożny! Twoje bezpieczeństwo może być zagrożone!

Ogólne:

A-Podręcznik obsługi

-Zapoznaj się dokładnie z instrukcją obsługi.

-Instrukcja musi być zawsze umieszczona w łatwo dostępnym miejscu na maszynie i powinna być sporządzona w języku właściwym dla operatora.

-Wszystkie czynności obsługowe i konserwacyjne nieopisane w instrukcji muszą być autoryzowane i zatwierdzone przez producenta.

-Należy przestrzegać zasad bezpieczeństwa podanych na podnośniku.

-Należy wymienić wszystkie nieczytelne papierowe znaki i tabliczki znamionowe.

Certyfikacja operatora B

-Z podnośnika może korzystać wyłącznie przeszkolony i certyfikowany personel. Szkolenie powinno zostać przeprowadzone przez odpowiedzialny personel.

-Ze względów bezpieczeństwa podczas obsługi podnośnika musi być obecny inny operator.

-Zrozumieć, że maszyna musi być obsługiwana na równym podłożu.

-Operator nie może upoważnić innej osoby do obsługi podnośnika koszowego.

-Operacje muszą być wykonywane zgodnie z odpowiednimi standardami zawodowymi.

-Nie używaj podnośnika koszowego, gdy prędkość wiatru może przekroczyć 45 km/h. Wysięgniki podnośnika koszowego nie mogą wytrzymać nacisku bocznego większego niż 45 kg.

-Zawsze noś kask ochronny.

-Zdecydowanie zalecamy zapinanie pasów bezpieczeństwa podczas korzystania z maszyny.

-Zainstalowanie oddzielnego światła ostrzegawczego umożliwi naprawę podnośnika koszowego bez konieczności umieszczania znaków ostrzegawczych. Więcej informacji na temat innych opcjonalnych urządzeń można uzyskać u sprzedawcy.

C-Konserwacja

-Użytkownik musi niezwłocznie powiadomić sprzedawcę, jeśli stwierdzi, że podnośnik koszowy nie działa prawidłowo lub nie spełnia zasad bezpieczeństwa.

-Operator nie może samodzielnie wykonywać żadnych prac konserwacyjnych i rozruchowych. Jeśli jest on odpowiedzialny za tę pracę, musi przenieść podnośnik koszowy do czystego i uporządkowanego miejsca przed rozpoczęciem pracy na nim.

-Nie należy zwierać ani odłączać żadnych urządzeń zabezpieczających.

- Należy codziennie przeprowadzać rutynową konserwację

-Ze względów bezpieczeństwa użytkownika i innych osób nie wolno bez zezwolenia zmieniać konstrukcji podnośnika koszowego ani wartości rozruchowych poszczególnych części.

Ciśnienie w układzie hydraulicznym

Parametry zaworu ograniczającego ciśnienie

Dodawanie części

Jeśli w wyniku tego dojdzie do wypadku, operator będzie za niego odpowiedzialny.

-Zalecamy regularne sprawdzanie maszyny i jej prawidłową konserwację.

-Nie należy wymieniać oryginalnej baterii na lżejszą (w celu zapewnienia stabilności urządzenia).

W razie potrzeby skontaktuj się ze sprzedawcą.

Instrukcje dotyczące prowadzenia pojazdu

A- Układ skrzynki kontrolnej

1. Należy nosić odzież odpowiednią do obsługi podnośnika koszowego. Nie należy nosić luźnych ubrań.

2. Podczas pracy nie należy mieć mokrych rąk ani nosić mokrych lub zanieczyszczonych butów.

3. Podczas pracy nie należy wystawiać stóp ani innych części ciała poza kosz.

4. Zawsze należy nosić kask ochronny.

5. Zdecydowanie zalecamy zapinanie pasów bezpieczeństwa podczas korzystania z maszyny.

B-Przed uruchomieniem podnośnika koszowego

1. Jeśli jest to nowa maszyna, należy zapoznać się z częścią 1 Instrukcje i zasady bezpieczeństwa w rozdziale „Przed pierwszym użyciem podnośnika koszowego”.

2. Sprawdź, czy opony są w dobrym stanie.

3. Przed uruchomieniem maszyny należy sprawdzić poziom oleju hydraulicznego i poziom naładowania akumulatora.

4. Niezależnie od wcześniejszego doświadczenia, użytkownik musi również zapoznać się z lokalizacją i zastosowaniem wszystkich sterowników przed rozpoczęciem pracy.

5. Podnośnik koszowy musi znajdować się w stanie transportowym (ze złożonymi wysięgnikami) przed wejściem do kosza w celu uruchomienia go.

6. Podnośnik koszowy musi być używany na równej powierzchni.

C-Obsługa podnośnika koszowego

Zasady bezpieczeństwa

1. Nie używaj podnośnika koszowego, gdy poziom naładowania akumulatora jest niski lub gdy maszyna porusza się powoli. W niektórych przypadkach takich sytuacji (niski poziom naładowania baterii i powolny ruch) można uniknąć dzięki rutynowej kontroli.
2. Nie używaj urządzenia, które nie jest w dobrym stanie lub nie zostało sprawdzone.
3. Należy nosić odzież odpowiednią do obsługi podnośnika koszowego. Nie należy nosić luźnych ubrań.
4. Jeśli pracujesz w hałaśliwym środowisku, bądź gotowy do wydawania odpowiednich ostrzeżeń w każdej chwili.
5. Podczas pracy należy się rozglądać i zapewnić sobie dobrą widoczność, aby wyraźnie widzieć drogę.
6. Należy zatrzymać ruch do przodu w przypadku zagrożenia.
7. Zwolnij i zachowaj ostrożność na mokrych i śliskich drogach.
8. Jeśli pojawi się przeszkoda, omiń ją.
9. Aby przejechać przez chodnik, upewnij się, że maszyna jest w stanie transportowym.



Należy uważać na rowy, rusztowania i niedawno wykopany lub

Instrukcja obsługi

-Maszyna może być obsługiwana na ziemi: Nikt inny nie powinien zbliżać się do niej podczas pracy.
-Podnośnik koszowy nie powinien być używany jako dźwig lub podnośnik do ciągłego transportu towarów i osób.
-Podczas obsługi podnośnika AWP należy rozejrzeć się dookoła, aby upewnić się, że nie ma osób ani przedmiotów stanowiących przeszkody i unikać nieprawidłowej obsługi.
-Podczas pracy w pobliżu linii energetycznych należy zapoznać się z obowiązującymi przepisami, aby zapewnić bezpieczną odległość między AWP i liniami energetycznymi.



Należy skontaktować się z lokalnym zakładem energetycznym.



Parkowanie lub praca z urządzeniem AWP w pobliżu linii energetycznych może spowodować porażenie prądem lub poważne obrażenia ciała. Dlatego zdecydowanie zalecamy zapoznanie się z lokalnymi przepisami i przestrzeganie zasad pracy w pobliżu linii energetycznych.

-Nie należy używać podnośnika, jeśli jest przeciążony.
-Nigdy nie należy pracować ponad ludźmi.
-Należy sprawdzić, czy wszystkie elementy podnośnika koszowego (rury kwadratowe, kable itp.) są prawidłowo zamontowane.
-Nie należy umieszczać drabin ani innych przedmiotów wewnątrz platformy (kosza) w celu osiągnięcia większej wysokości.
-Nie wolno obsługiwać podnośnika z ziemi, gdy wewnątrz platformy (kosza) znajdują się ludzie. Kontroler naziemny jest używany tylko do pracy awaryjnej (np. jeśli operator na platformie (koszu) nagle zachoruje) oraz do konserwacji.

W razie potrzeby skontaktuj się ze sprzedawcą.

Instrukcje dotyczące konserwacji AWP

Instrukcje dotyczące konserwacji

A. Ogólne

-Przeczytaj uważnie instrukcję obsługi.

-Przed przystąpieniem do konserwacji należy wyczyścić podnośnik koszowy i jego otoczenie.

-Należy nosić odzież odpowiednią do konserwacji. Nie należy nosić biżuterii ani luźnych ubrań. W razie potrzeby związać włosy, aby je chronić.



Zużyte części eksploatacyjne i zamienne należy utylizować w sposób bezpieczny i przyjazny dla środowiska.

-Należy niezwłocznie przeprowadzać konserwację, nawet jeśli problem jest niewielki.

-Naprawiać wszystkie wycieki, nawet te niewielkie.

-Nie wolno luzować żadnych połączeń, węży ani części hydraulicznych, gdy obwód hydrauliczny jest pod ciśnieniem.



Parkowanie lub praca z urządzeniem AWP w pobliżu linii energetycznych może spowodować porażenie prądem lub poważne obrażenia ciała. Dlatego zdecydowanie zalecamy zapoznanie się z lokalnymi przepisami i przestrzeganie zasad pracy w pobliżu linii energetycznych.

-Usunąć sterowniki przed spawaniem.

-Nie należy samodzielnie usuwać metalowych części akumulatora.

-Obudowa baterii może być otwierana wyłącznie przez upoważniony personel.

B. Konserwacja

-Należy usunąć wszystkie plamy oleju z podnośnika.

-Wyczyścić podnośnik koszowy i miejsce, w którym będzie on pracował, przed rozpoczęciem wszystkich operacji.

-Nie płukać urządzenia pistoletem wysokociśnieniowym w pobliżu podzespołów elektrycznych.



W razie potrzeby należy chronić podzespoły, w szczególności elektryczne, przed uszkodzeniem w wyniku wniknięcia wody, pary lub środków czyszczących.

-Konserwacja podnośnika koszowego musi być zgodna z wymaganiami.

-Przeprowadzanie rutynowej konserwacji (patrz B - Codzienna konserwacja lub Konserwacja po 5 godzinach pracy)

Przed pierwszym użyciem podnośnika koszowego

Instrukcje

-Nasza podnośnikowa platforma robocza zapewnia wygodną obsługę i łatwą konserwację.

-Przed pierwszym użyciem podnośnika koszowego użytkownik powinien dokładnie zapoznać się z każdym rozdziałem niniejszej instrukcji. Może to pomóc w rozwiązaniu wszystkich problemów związanych z obsługą i konserwacją. Korzystanie z tych instrukcji pomoże w lepszej obsłudze podnośnika koszowego.

-Przed przystąpieniem do obsługi podnośnika użytkownik powinien poznać rolę i lokalizację różnych komunikatów funkcyjnych na sterowniku.



Nie należy używać nowego podnośnika koszowego przed wykonaniem następujących czynności

Smar

-Należy sprawdzić, czy środek smarny jest dodawany zgodnie ze specyfikacją (patrz rozdział Konserwacja okresowa).



Dodany smar powinien odpowiadać lokalnym warunkom pogodowym, czyli być stosowany w temp. od -15° do 40°. Przed pierwszym użyciem należy dodać odpowiedni

Układ hydrauliczny

-Sprawdzić wzrokowo uszczelki, węże, rury kwadratowe i złącza pod kątem wycieków oleju. W razie potrzeby należy dokręcić lub sprawdzić połączenia pod kątem problemów.
-Sprawdzić poziom oleju w zbiorniku.

Opony

-Należy upewnić się, że wszystkie nakrętki opon są założone (patrz część C „Po 50 godzinach pracy").

Instalacja elektryczna

-Sprawdzić pojemność i ciężar właściwy elektrolitu w akumulatorze.
-Sprawdzić elementy układu elektrycznego, takie jak wiązki przewodów i zaciski mocujące.

W razie potrzeby skontaktuj się ze sprzedawcą.

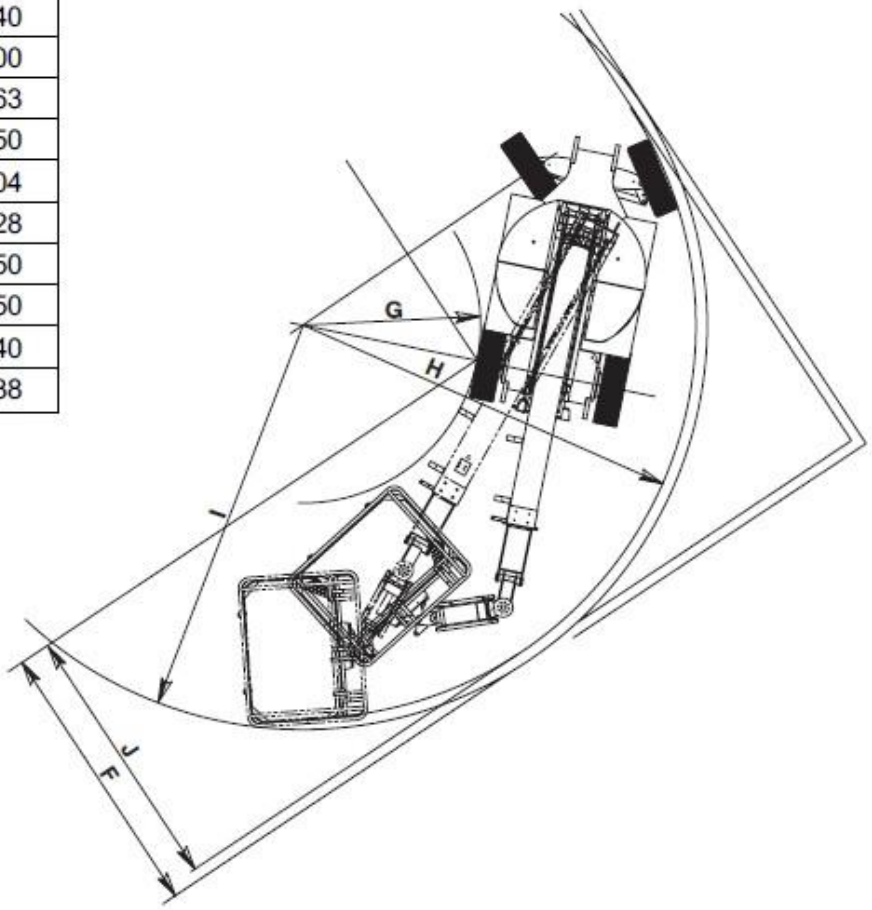
II. Opis

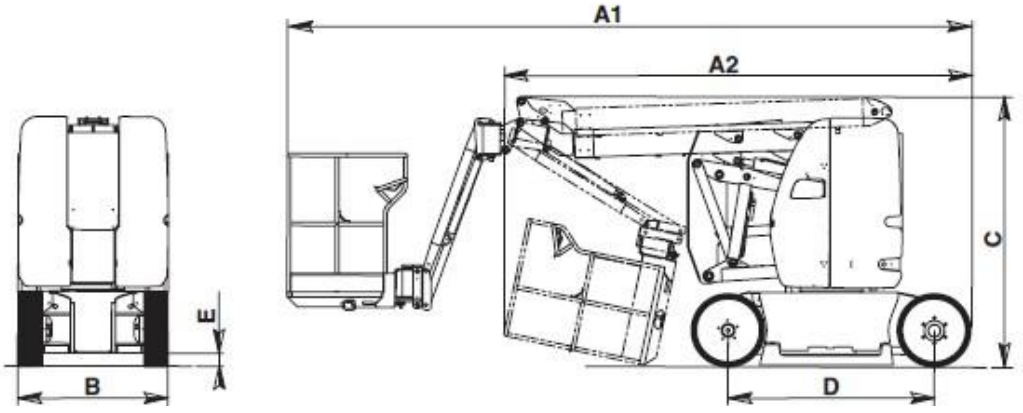


Wymiary

GTHZ120

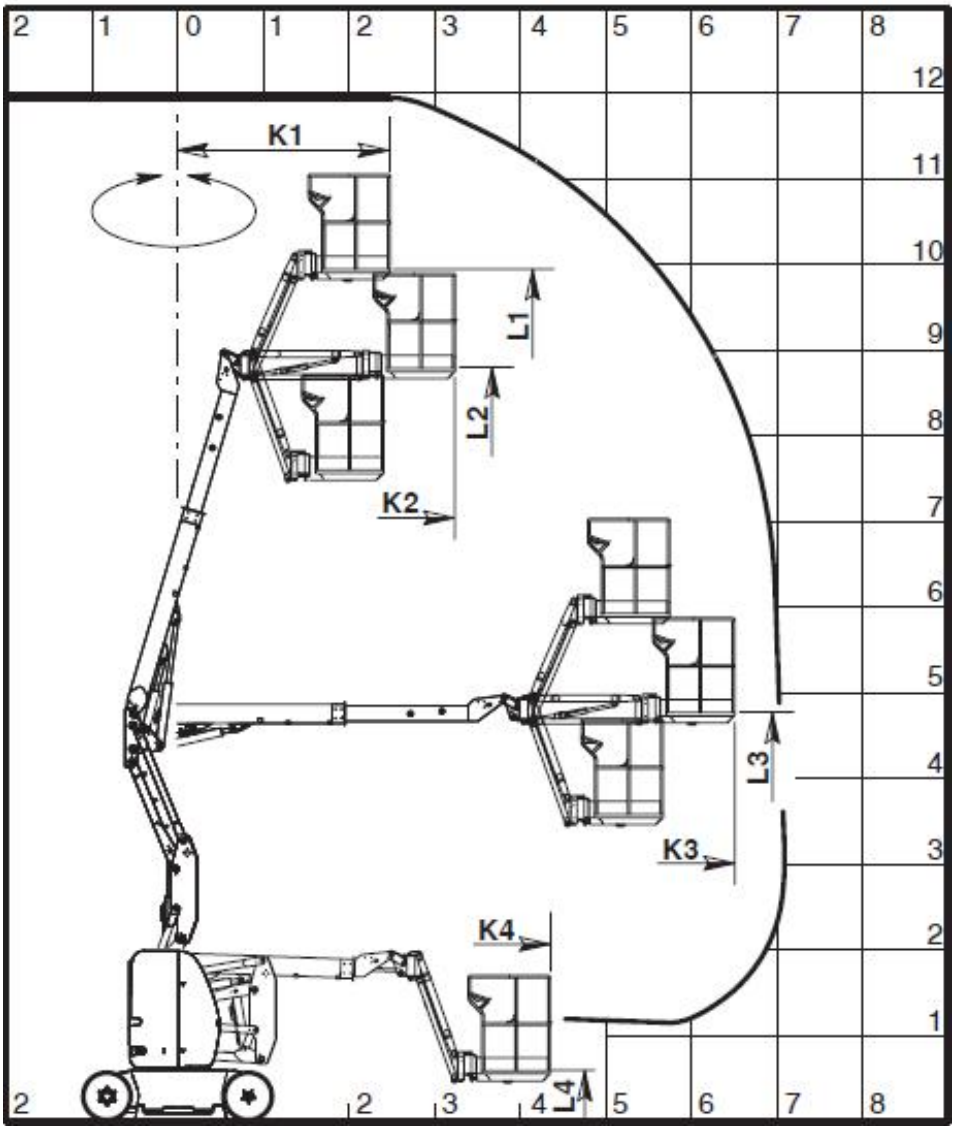
A1	5477
A2	3740
B	1200
C	2163
D	1650
E	104
F	2228
G	1550
H	3250
I	3340
J	2138





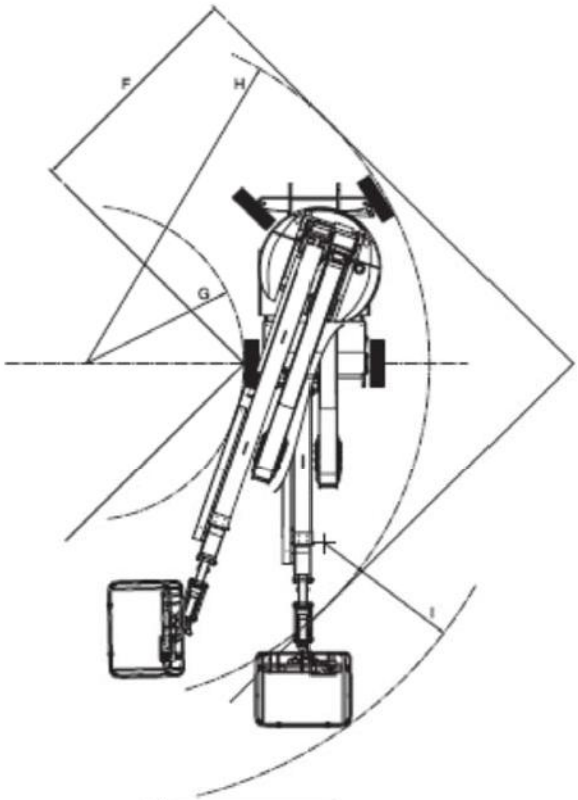
GTHZ120

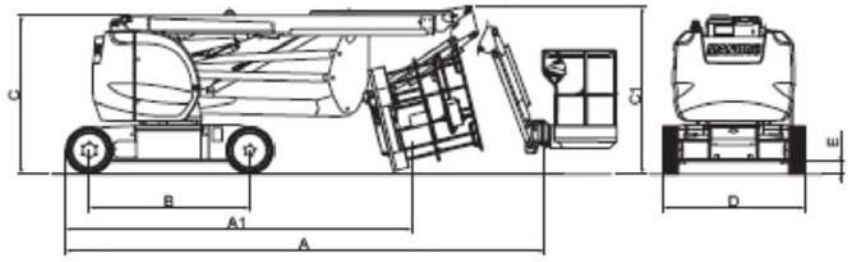
K1	2483
K2	3242
K3	6506
K4	4353
L1	9950
L2	8794
L3	4773
L4	595



GTHZ17

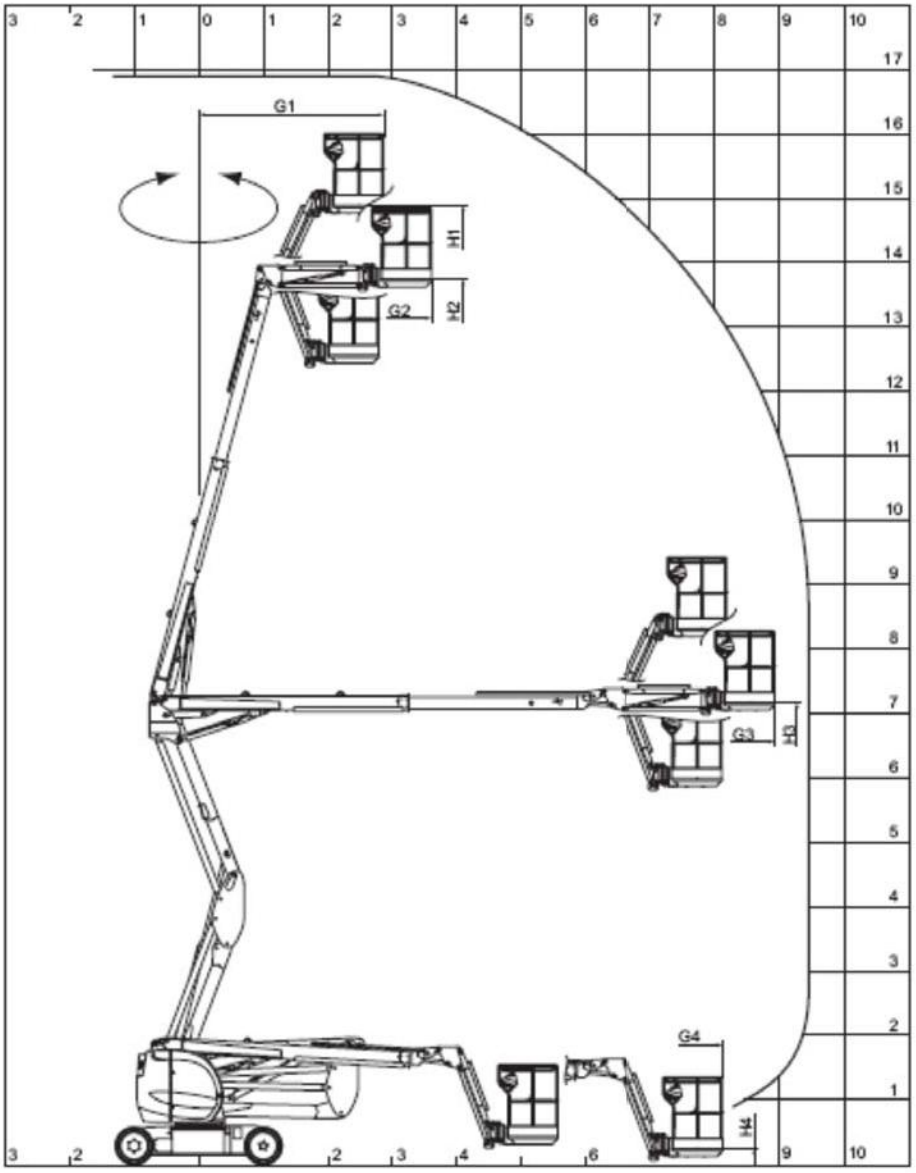
A	6840
A1	5120
B	2000
C	1970
C1	2040
D	1750
E	143
F	2890
G	2005
H	4300
I	5600





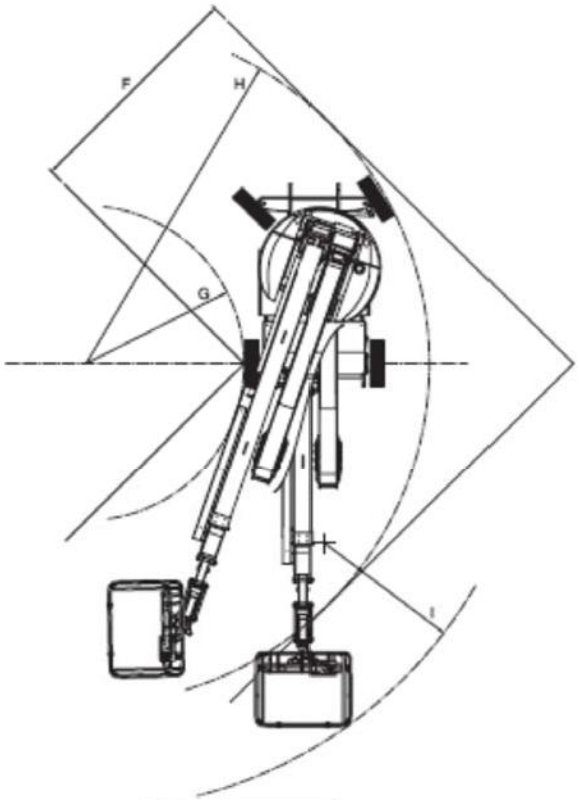
GTHZ170

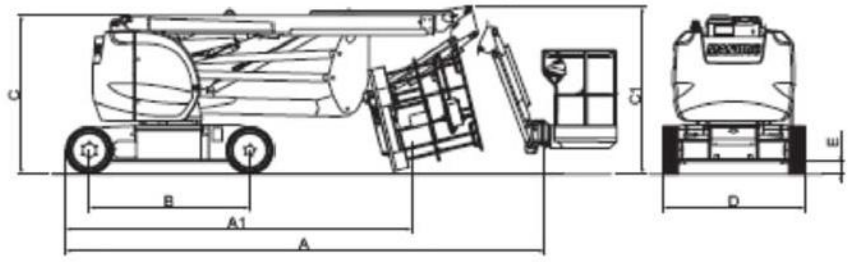
G1	2840	H1	14910
G2	3600	H2	13750
G3	8930	H3	7160
G4	8130	H4	270



GTHZ170

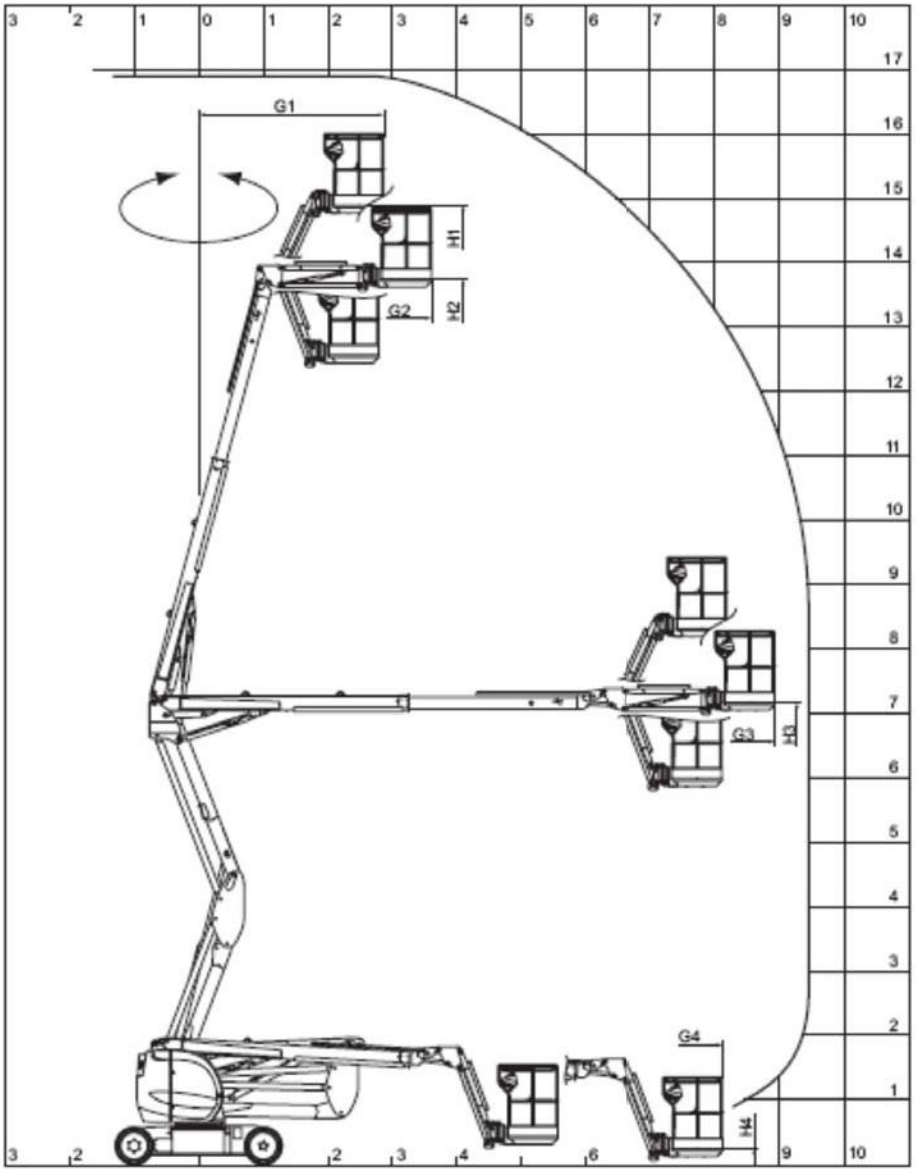
A	6840
A1	5120
B	2000
C	1970
C1	2040
D	1750
E	143
F	2890
G	2005
H	4300
I	5600





GTHZ170C

G1	2840	H1	14950
G2	3600	H2	13750
G3	8930	H3	7160
G4	8130	H4	270



Podstawowa charakterystyka

Silnik pompy paliwa

-Napięcie znamionowe	48V
-Moc znamionowa	3.7kW
-Pojemność całkowita	4,8 cm^3
-Ciśnienie	20MPa

Silnik trakcyjny

-Specyfikacje	4,5 kW

Obwody

-Bateria	48V-240Ah
-Ładowarka	48V-35Ah

Bezpiecznik

-Moduł główny	5A/15A
-Zasilanie	325A
-Sterownik pompy	100A

GTHZ120

Parametry techniczne

Zastosowania	Dostępne zarówno do zastosowań wewnętrznych, jak i zewnętrznych
Nośność	200 kg, w tym dwie osoby
Maksymalna dopuszczalna prędkość wiatru podczas użytkowania	45km/h
System sterowania	Hydrauliczny - elektryczny
Zakres sterowania	350°
Prędkość jazdy w trybie roboczym Prędkość jazdy w trybie transportowym	0,6 km/h 6km/h
Wysokość robocza Wysokość platformy Maksymalne wydłużenie	11950 mm 9950mm 7000mm
Waga AWP ● Brak obciążenia ● Obciążenie znamionowe	 6550kg 6750kg
Koło napędowe	2
Stopniowalność	25%
Maksymalne dopuszczalne nachylenie	5% lub 3°

Opony

Wymiary	Typ	Pojemność opony bez obciążenia Koło przednie	Koło tylne	Pojemność pojedynczej opony przy pełnym obciążeniu Tylne/przednie	Obszar styku pojedynczej opony	Ciśnienie w oponach na podłożu
600x190	Opony	1655kg	1620 kg	4200 kg	212cm ²	200N/cm²

-Moment dokręcenia nakrętki opony:	Koło przednie	250N·m
	Koło tylne	200N·m

GTHZ170

Parametry techniczne

Zastosowania	Nadaje się zarówno do użytku wewnętrznego, jak i zewnętrznego
Nośność	200 kg, w tym dwie osoby
Maksymalna dopuszczalna prędkość wiatru podczas użytkowania	45km/h
System sterowania	Hydrauliczny - elektryczny
Zakres sterowania	355°
Prędkość jazdy w trybie roboczym Prędkość jazdy w trybie transportowym	0,6 km/h 5 km/h
Wysokość robocza Wysokość podłogi platformy Maksymalne przesunięcie	16750 mm 14750 mm 9430 mm
Waga AWP ● Brak obciążenia ● Standardowe obciążenie	 7030kg 7230kg
Liczba przełożeń	2
Stopniowalność	22%
Maksymalne dopuszczalne nachylenie	5% lub 3°

Opony

Wymiary	Typ	Pojemność opony bez obciążenia Koło przednie	Koło tylne	Pojemność pojedynczej opony przy pełnym obciążeniu Tylne/przednie	Obszar styku pojedynczej opony	Nacisk opony na podłoże
600x190	Opony	1570kg	1945kg	4200 kg	212cm²	200N/cm²

-Moment dokręcenia nakrętki opony: Koło przednie Koło tylne

250N·m
200N·m

GTHZ170C

Podstawowa charakterystyka

Silnik pompy paliwa

-Napięcie znamionowe	48V
-Moc znamionowa	3.7kW
-Pojemność całkowita	4,8 cm^3
-Ciśnienie	20MPa

Silnik trakcyjny

-Specyfikacje	3.3kW

Obwody

-Bateria	48V-240Ah
-Ładowarka	48V-35Ah

Bezpiecznik

-Moduł główny	5A/15A
-Zasilanie	325A
-Kierowca	200 A

GTHZ170C

Parametry techniczne

Zastosowania	Nadaje się zarówno do użytku wewnętrznego, jak i zewnętrznego
Nośność	230 kg, w tym dwie osoby
Maksymalna dopuszczalna prędkość wiatru podczas użytkowania	45km/h
System sterowania	Hydrauliczny - elektryczny
Zakres sterowania	355°
Prędkość jazdy w trybie roboczym Prędkość jazdy w trybie transportowym	0,6 km/h 6,1 km/h
Wysokość robocza Wysokość podłogi platformy Maksymalne przesunięcie	16950 mm 14950 mm 9430 mm
Waga AWP ● Brak obciążenia ● Standardowe obciążenie	 7130kg 7360kg
Liczba przełożeń	2
Stopniowalność	30%
Maksymalne dopuszczalne nachylenie	5% lub 3°

Opony

Wymiary	Typ	Pojemność opony bez obciążenia Koło przednie l Koło tylne		Pojemność pojedynczej opony przy pełnym obciążeniu Tylne/przednie	Obszar styku pojedynczej opony	Nacisk opony na podłoże
730x225	Opony	1595 kg	1970 kg	4200 kg	212cm²	200N/cm²

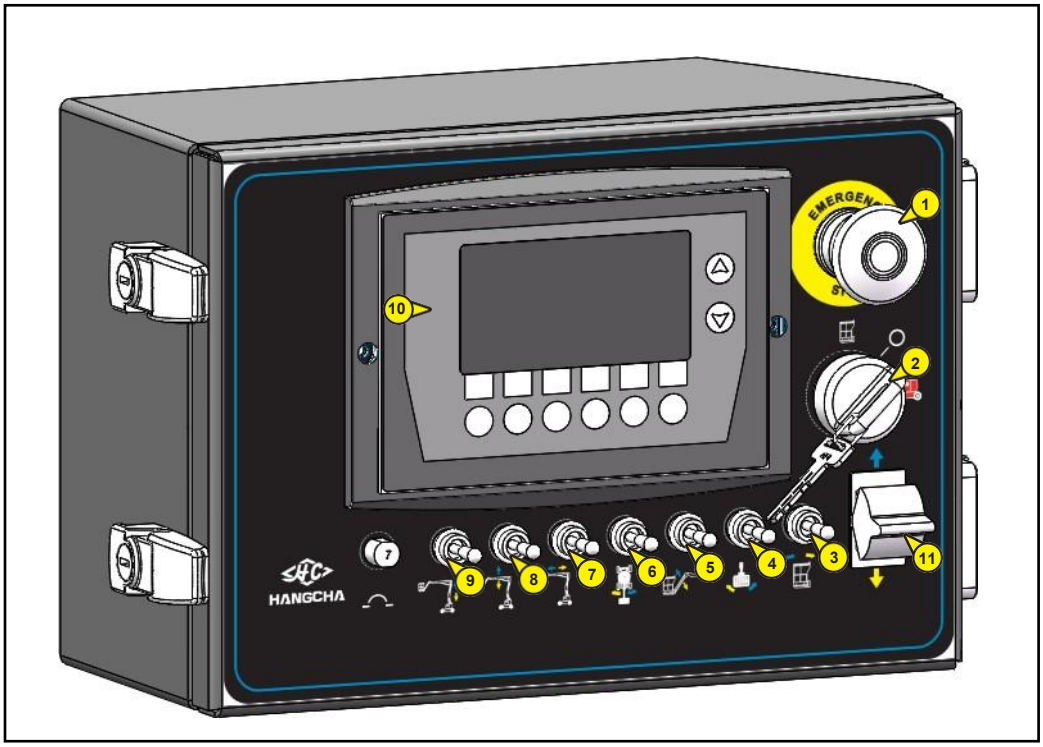
Koło tylne

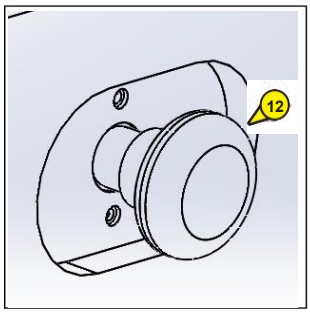
-Moment dokręcenia nakrętki opony: Koło przednie

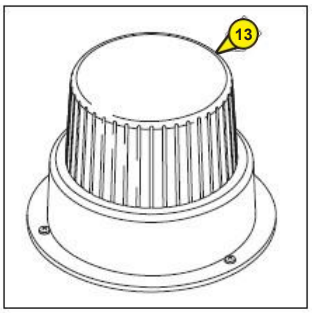
250N·m
250N·m

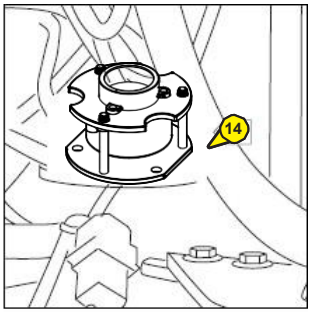
Instrumenty kontrolne i sterujące

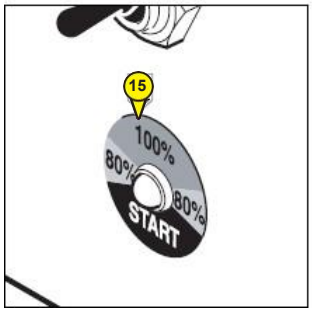
Panel sterowania naziemnego A

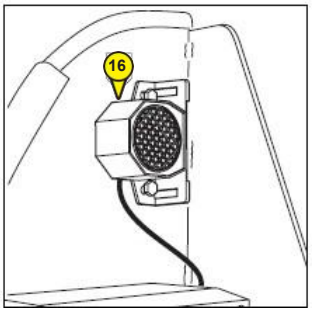


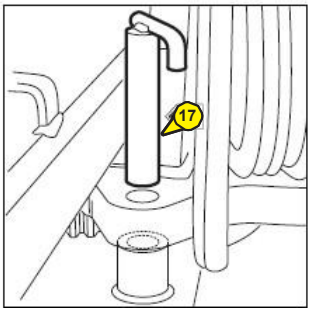










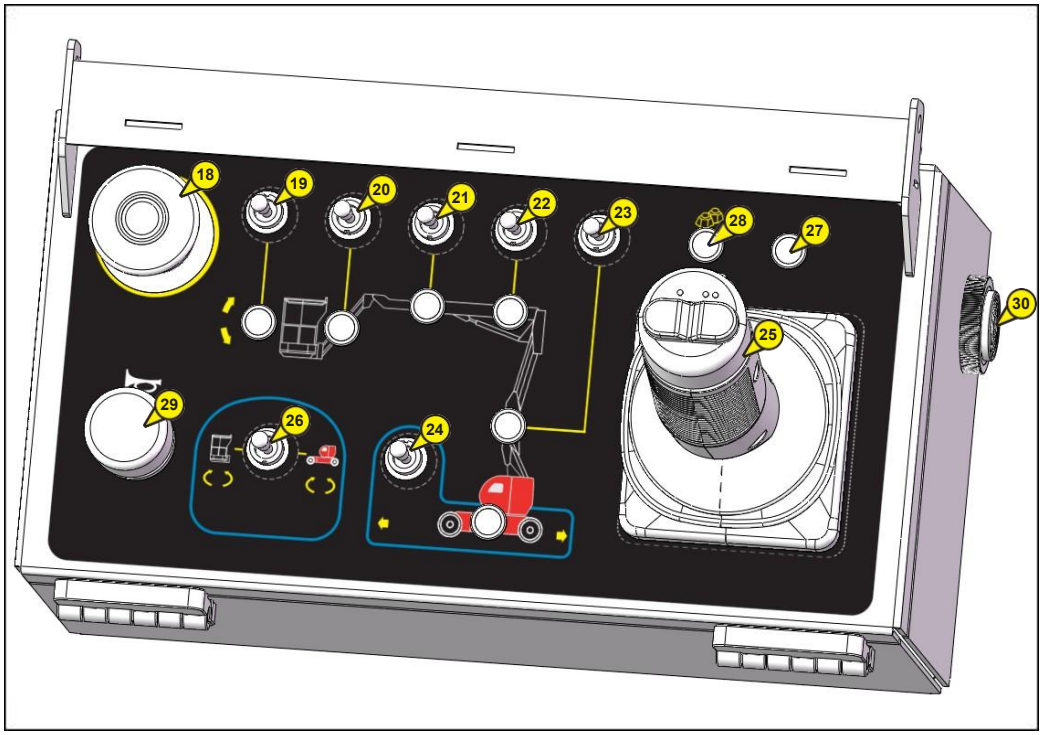


Panel sterowania naziemnego A

1. Przycisk zatrzymania awaryjnego
2. Przełącznik kluczykowy używany do wyboru trybu sterowania naziemnego lub trybu sterowania platformą (koszem)
3. Przycisk wahadłowy kosza
4. Przycisk obracania kosza
5. Przycisk wahadłowy podnoszenia/opuszczania wysięgnika
6. Przycisk obracania podnoszonego korpusu
7. Przycisk sterowania wysięgnikiem teleskopowym
8. Przycisk podnoszenia/opuszczania górnego składanego wysięgnika
9. Przycisk opuszczania/podnoszenia dolnego składanego wysięgnika
10. LCD
11. Przełącznik wyboru kierunku
12. Przełącznik zasilania
13. Migacz (opcjonalnie)
14. Czujnik kąta
15. Kontrolka ładowania
16. Brzęczyk
17. Kołek ograniczający obrót podnoszenia korpusu

Instrumenty kontrolne i sterujące

Skrzynka kontrolna kosza B



18. Wyłącznik zatrzymania awaryjnego
19. Przycisk wahadłowy kosza
20. Przycisk wahadłowy podnoszenia/opuszczania wysięgnika
21. Przycisk sterowania wysięgnikiem teleskopowym
22. Przycisk podnoszenia/opuszczania górnego składanego wysięgnika
23. Przycisk opuszczania/podnoszenia dolnego składanego wysięgnika
24. Przycisk podróżny
25. Przycisk sterowania
26. Przycisk wyboru części obrotowej
27. Lampka ostrzegawcza przechyłu
28. Kontrolka ostrzegawcza przeciążenia i błędu sterownika
29. Klakson
30. Brzęczyk ostrzegawczy

Instrukcje dotyczące podstawowych poleceń i funkcji sterowania

1.Wyłącznik zatrzymania awaryjnego



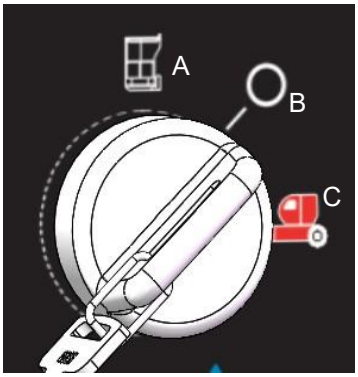
Wyłącznik ten służy do zatrzymania wszystkich ruchów windy w przypadku nagłej awarii.

-Naciśnij przycisk , aby zatrzymać wszystkie ruchy.

-Obróć przycisk o ćwierć obrotu w prawo, aby uruchomić ponownie. (Przycisk automatycznie powróci do pierwotnej pozycji).

To polecenie jest ważne we wszystkich przypadkach, nawet jeśli pracujesz w koszu.

2. Przełącznik kluczykowy do wyboru sterowania naziemnego lub sterowania koszem



Jest to przełącznik wyboru.

A: aby wybrać sterowanie koszem

B: wyłączenie systemu sterowania (w celu wyjęcia kluczyka)

C: aby wybrać sterowanie naziemne

3. Przycisk przechylania kosza



Przycisk ten służy do regulacji poziomu platformy (kosza) lub całkowitego wsunięcia kosza w stanie transportowym.

Regulacja kosza w górę

- Przekręć przełącznik sterowania naziemnego/koszowego do pozycji sterowania naziemnego. Przesuń przycisk 3 w górę i przytrzymaj go, a następnie naciśnij przycisk wyboru kierunku 11 w górę.

Regulacja kosza w dół

Przekręć przełącznik wyboru sterowania naziemnego/koszowego do pozycji sterowania naziemnego. Przesuń przycisk 3 w górę i przytrzymaj go, a następnie naciśnij przycisk wyboru kierunku 11 w dół.

4. Przycisk obracania kosza



Ten przycisk służy do obracania kosza.

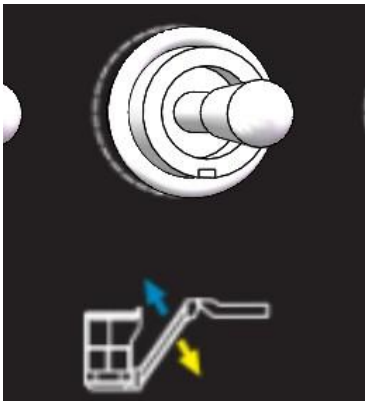
Skręcając w prawo

- Przekręć przełącznik sterowania naziemnego/koszowego do pozycji sterowania naziemnego. Przesuń przycisk 4 w górę i przytrzymaj go, a następnie naciśnij przycisk wyboru kierunku 11 w górę.

Skręcając w lewo

- Przekręć przełącznik sterowania naziemnego/koszowego do pozycji sterowania naziemnego. Przesuń przycisk 4 w górę i przytrzymaj go, a następnie naciśnij przycisk wyboru kierunku 11 w dół.

5. Przycisk podnoszenia/opuszczania wysięgnika



Ten przycisk służy do podnoszenia i opuszczania wysięgnika obrotowego.

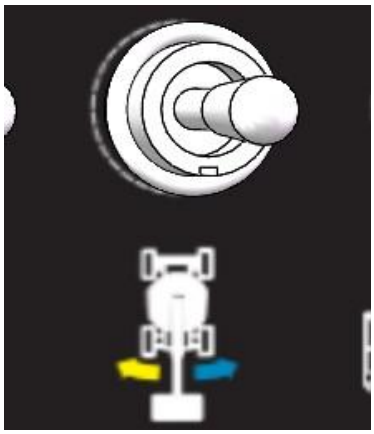
Podnoszenie wysięgnika obrotowego

- Przekręć przełącznik sterowania naziemnego/koszowego do pozycji sterowania naziemnego. Przesuń przycisk 5 w górę i przytrzymaj go, a następnie naciśnij przycisk wyboru kierunku 11 w górę.

Opuszczanie wysięgnika obrotowego

- Przekręć przełącznik sterowania naziemnego/koszowego do pozycji sterowania naziemnego. Przesuń przycisk 5 w górę i przytrzymaj go, a następnie naciśnij przycisk wyboru kierunku 11 w dół.

6. Przycisk obracania podnoszonego korpusu



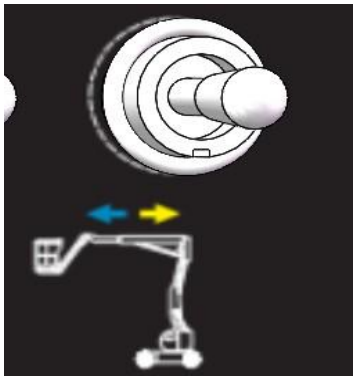
Ten przycisk służy do obracania korpusu podnośnika.

Skręcając w prawo

- Przekręć przełącznik sterowania naziemnego/koszowego do pozycji sterowania naziemnego. Przesuń przycisk 6 w górę i przytrzymaj go, a następnie naciśnij przycisk wyboru kierunku 11 w górę.

Skręcając w lewo

- Przekręć przełącznik sterowania naziemnego/koszowego do pozycji sterowania naziemnego. Przesuń przycisk 6 w górę i przytrzymaj go, a następnie naciśnij przycisk wyboru kierunku 11 w dół.



7. <u>Przycisk sterowania wysięgnikiem teleskopowym</u>

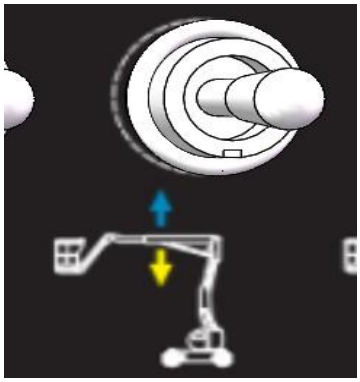
Przycisk ten służy do wysuwania lub wsuwania wysięgnika teleskopowego.

Wysuwanie wysięgnika teleskopowego

- Przekręć przełącznik sterowania naziemnego/koszowego do pozycji sterowania naziemnego. Przesuń przycisk 7 w górę i przytrzymaj go, a następnie naciśnij przycisk wyboru kierunku 11 w górę.

Składanie wysięgnika teleskopowego

- Przekręć przełącznik sterowania naziemnego/koszowego do pozycji sterowania naziemnego. Przesuń przycisk 7 w górę i przytrzymaj go, a następnie naciśnij przycisk wyboru kierunku 11 w dół.



8. <u>Przycisk podnoszenia/opuszczania górnego składanego wysięgnika</u>

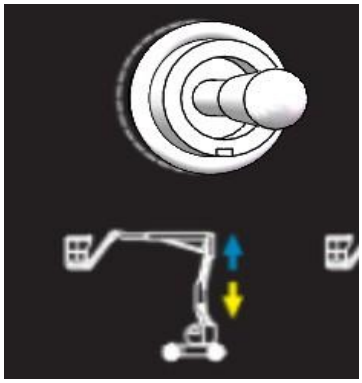
Przycisk ten służy do podnoszenia i opuszczania górnego składanego wysięgnika.

Podnoszenie górnego składanego wysięgnika

- Przekręć przełącznik sterowania naziemnego/koszowego do pozycji sterowania naziemnego. Przesuń przycisk 8 w górę i przytrzymaj go, a następnie naciśnij przycisk wyboru kierunku 11 w górę.

Opuszczanie górnego składanego wysięgnika

- Przekręć przełącznik sterowania naziemnego/koszowego do pozycji sterowania naziemnego. Przesuń przycisk 8 w górę i przytrzymaj go, a następnie naciśnij przycisk wyboru kierunku 11 w dół.



9. <u>Przycisk opuszczania i podnoszenia dolnego składanego wysięgnika</u>

Ten przycisk służy do podnoszenia i opuszczania dolnego składanego wysięgnika.

Podnoszenie dolnego składanego wysięgnika

- Przekręć przełącznik sterowania naziemnego/koszowego do pozycji sterowania naziemnego. Przesuń przycisk 9 w górę i przytrzymaj go, a następnie naciśnij przycisk wyboru kierunku 11 w dół.

Opuszczanie dolnego składanego wysięgnika

- Przekręć przełącznik sterowania naziemnego/koszowego do pozycji sterowania naziemnego. Przesuń przycisk 9 w górę i przytrzymaj go, a następnie naciśnij przycisk wyboru kierunku 11 w dół.

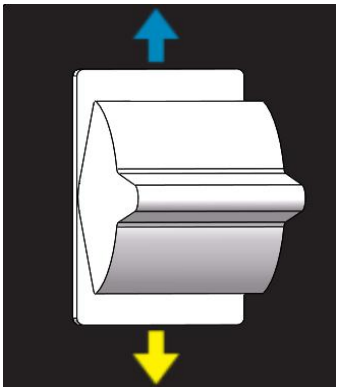
10. LCD

Jest to wyświetlacz wielofunkcyjny. Może być używany do wyświetlania lub odpytywania skumulowanego czasu pracy systemu, poziomu naładowania baterii, kodów błędów, prędkości silnika w czasie rzeczywistym itp.



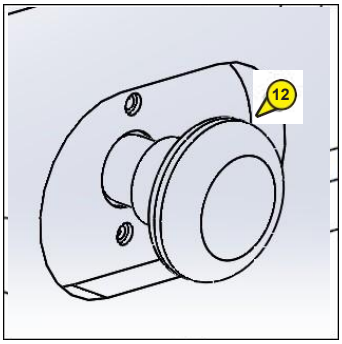
11. Przycisk wyboru kierunku

Wybierz kierunek ruchu zgodnie z kolorem strzałki.



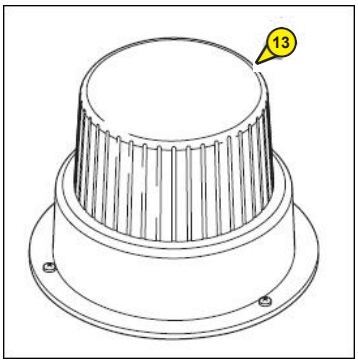
12. Przełącznik zasilania

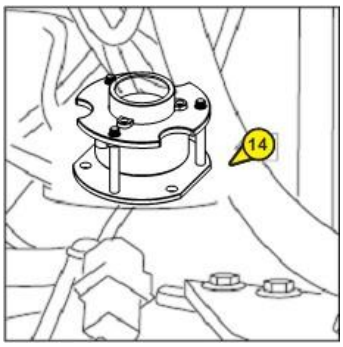
Przełącznik zasilania znajduje się z boku pokrywy silnika trakcyjnego. Przełącznik skierowany na zewnątrz: Zasilanie jest włączone
Przełącznik skierowany do wewnątrz: Zasilanie jest wyłączone



13. Migacz (opcjonalnie)

Migacz miga automatycznie, gdy podnośnik porusza się lub przemieszcza.





14. <u>Czujnik kąta</u>

-Czujnik ten służy do monitorowania kąta nachylenia podnośnika koszowego. Gdy kąt nachylenia zbocza, na którym znajduje się podnośnik, jest większy niż dozwolony, urządzenie ostrzegawcze emituje przerywany sygnał dźwiękowy. Zapali się lampka kontrolna na podnośniku koszowym.



15. <u>Kontrolka ładowania akumulatora</u>

Wskaźnik świetlny zmienia kolor w zależności od poziomu naładowania baterii:

Czerwony:

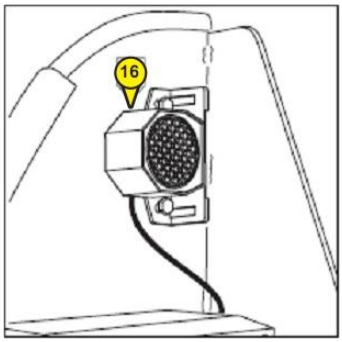
-Bateria musi być naładowana.

Żółty:

-Bateria jest naładowana w 80%.

Zielony:

-Bateria jest w pełni naładowana.



16. <u>Brzęczyk</u>

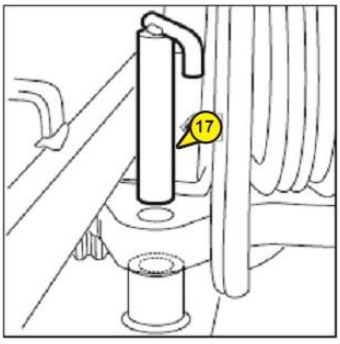
-Brzęczyk emituje ostrzeżenie po naciśnięciu przycisku 32.

17. <u>Kołek ograniczający obrót podnoszenia korpusu</u>

-Włożyć kołek ograniczający do otworu w celu zablokowania.

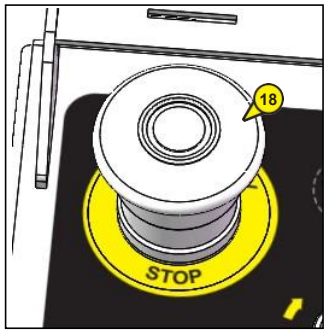
-Ten kołek ograniczający służy do blokowania obrotu korpusu podnośnika koszowego.

-Ta funkcja musi być włączona, gdy podnośnik koszowy jest przemieszczany za pomocą środków transportu, takich jak ciężarówki lub pociągi.



Pamiętaj, aby wyjąć kołek zatrzymujący obrót korpusu podnośnika przed wejściem do kosza w celu uruchomienia.

Instrukcje dotyczące funkcji sterowania platformą (koszem)

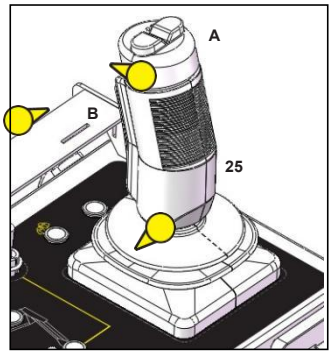


18. <u>Wyłącznik zatrzymania awaryjnego</u>

Wyłącznik ten służy do zatrzymania wszystkich ruchów windy w przypadku nagłej awarii.

-Naciśnij przycisk , aby zatrzymać wszystkie ruchy.
-Obróć przycisk o ćwierć obrotu w prawo, aby uruchomić ponownie. (Przycisk automatycznie powróci do pierwotnej pozycji).

Polecenie to ma zawsze priorytet nad wszystkimi innymi

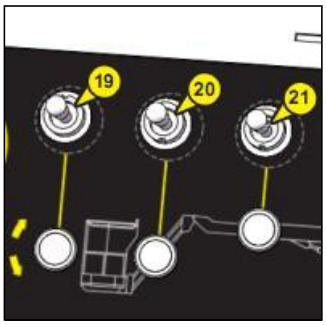


<u>19 -20 -21 -22 -23 -24 -25 -przełączniki wyboru ruchu i przyciski sterujące przyciski sterujące</u>

Klucz bezpieczeństwa

Naciśnij i przytrzymaj przycisk B na dźwigni sterującej 25 w sposób ciągły podczas obsługi podnośnika, aby wykonać ruchy.

Pochylenie kosza



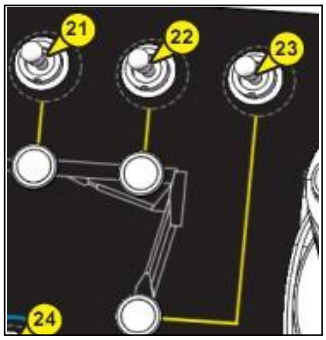
-Wybierz przycisk 19 odpowiadający ruchowi w ciągu 8 sekund od zapalenia się kontrolki.
-Naciśnij do przodu lub pociągnij do tyłu dźwignię sterującą 25 w celu podniesienia lub opuszczenia.

Podnoszenie/opuszczanie wysięgnika obrotowego

-Wybierz przycisk 20 odpowiadający ruchowi w ciągu 8 sekund od zapalenia się kontrolki.
-Naciśnij do przodu lub pociągnij do tyłu dźwignię sterującą 25 w celu podniesienia lub opuszczenia.

Wysuwany/wsuwany wysięgnik teleskopowy

-Wybierz przycisk 21 odpowiadający ruchowi w ciągu 8 sekund od zapalenia się kontrolki.



-Naciśnij do przodu lub pociągnij do tyłu dźwignię sterującą 25 w celu wysunięcia lub wsunięcia.

Podnoszenie/opuszczanie górnego składanego wysięgnika

-Wybierz przycisk 22 odpowiadający ruchowi w ciągu 8 sekund od zapalenia się kontrolki.
-Naciśnij do przodu lub pociągnij do tyłu dźwignię sterującą 25 w celu podniesienia lub opuszczenia.

Podróż do przodu/do tyłu

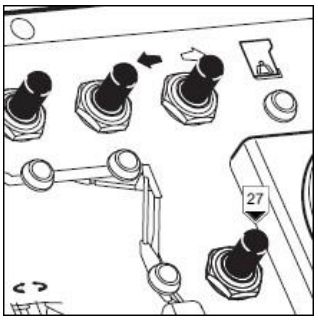
-Wybierz przycisk 23 odpowiadający ruchowi w ciągu 8 sekund od zapalenia się kontrolki.

-Naciśnij do przodu lub pociągnij do tyłu dźwignię sterującą 25, aby jechać do przodu lub do tyłu.

Niższe podnoszenie/opuszczanie składanego wysięgnika

-Wybierz przycisk 24 odpowiadający ruchowi w ciągu 8 sekund od zapalenia się kontrolki.

-Naciśnij do przodu lub pociągnij do tyłu dźwignię sterującą 25 w celu podniesienia lub opuszczenia.

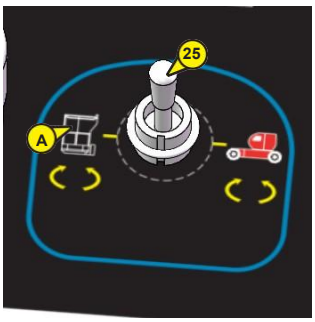


<u>26. Obracanie przełącznika wyboru części</u>

Obracanie kosza

- Przesunąć przełącznik 26 w lewo (pozycja A).

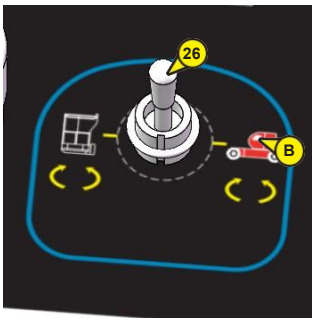
-Obrócić kosz w lewo lub w prawo za pomocą dźwigni sterującej.

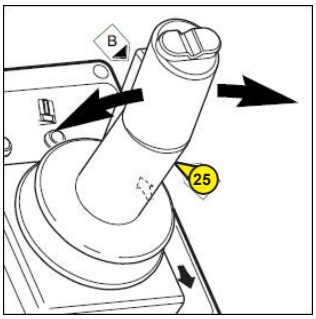


Obracanie korpusu podnośnika

-Przesunąć przełącznik 26 w prawo (pozycja B).

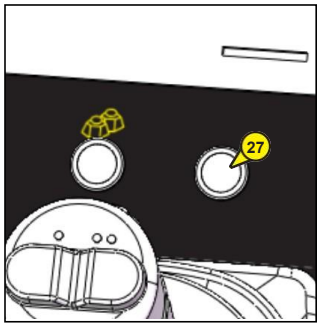
-Obrócić korpus podnośnika w lewo lub w prawo za pomocą dźwigni sterującej.





27. Kontrolka kąta nachylenia

-Gdy kąt nachylenia zbocza, na którym znajduje się podnośnik, jest większy niż maksymalny dopuszczalny kąt, zapala się lampka kontrolna, a ruchy podnoszenia wszystkich wysięgników zostają zablokowane.

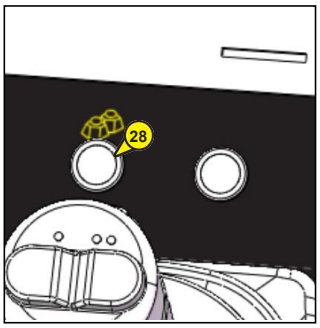


28. Kontrolka ostrzegawcza przeciążenia i usterki

-Ta kontrolka ma następujące dwie funkcje:

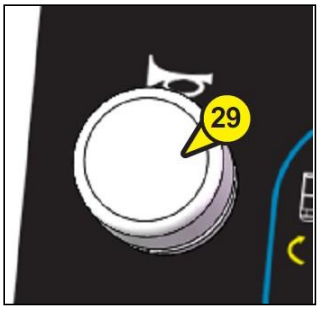
○1 Lampka kontrolna zapala się w przypadku przeciążenia.

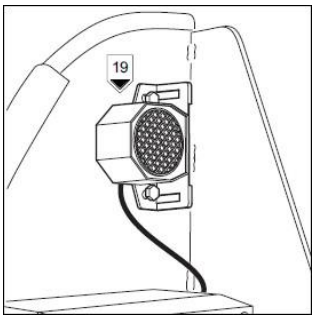
○2 W przypadku wystąpienia usterki liczba mignięć kontrolki wskazuje znaleziony błąd sterownika.



29. Klakson

-Urządzenie ostrzegawcze jest zainstalowane na części obrotowej korpusu podnośnika. Po naciśnięciu przycisku 29 rozlegnie się dźwięk klaksonu

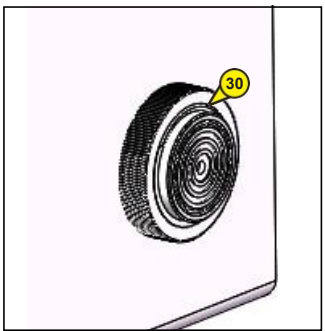




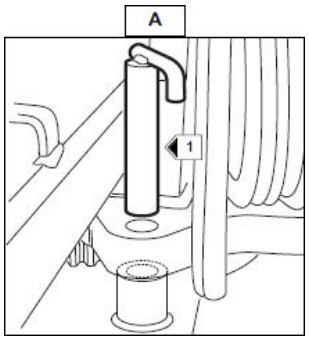
30. Brzęczyk ostrzegawczy

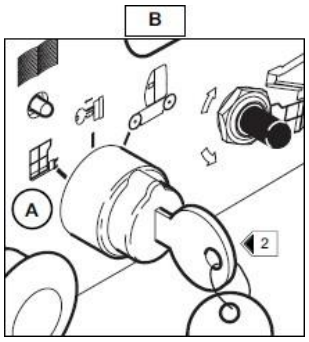
Ten brzęczyk działa w następujących dwóch przypadkach:

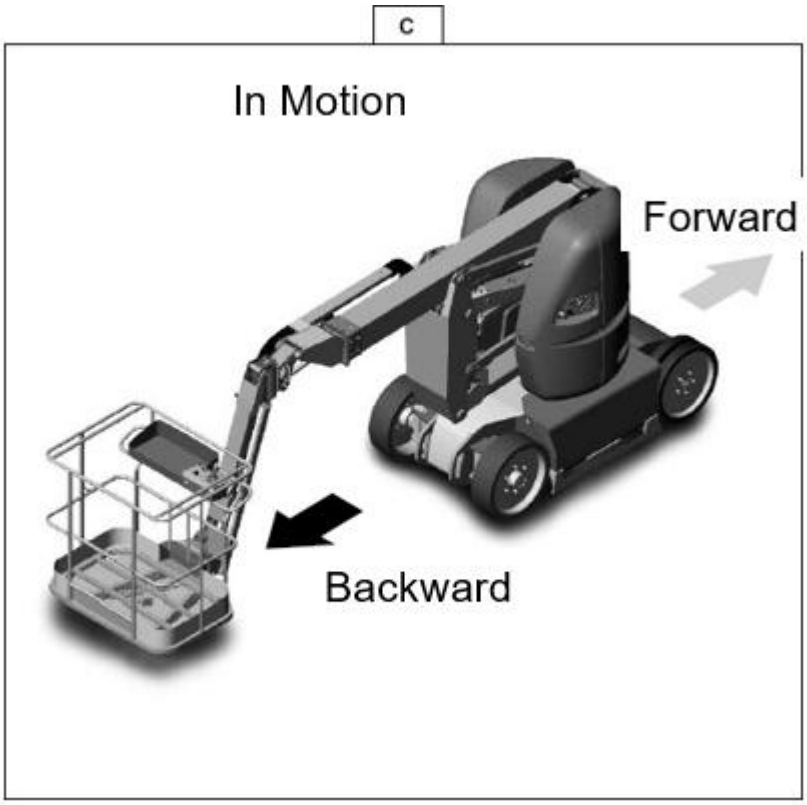
1) Przerywane brzęczenie: Gdy kąt nachylenia stoku, na którym znajduje się podnośnik, przekroczy maksymalny dopuszczalny kąt, wszystkie ruchy zostaną zatrzymane. Jedynym dopuszczalnym działaniem jest opuszczenie składanych wysięgników i wsunięcie wysięgnika teleskopowego, tak aby podnośnik mógł powrócić na powierzchnię o dopuszczalnym nachyleniu.
2) Ciągłe brzęczenie: Gdy obciążenie podnośnika przekroczy maksymalną dopuszczalną wartość, wszystkie ruchy zostaną zatrzymane. Jedynym dozwolonym działaniem jest opuszczenie składanych wysięgników i cofnięcie wysięgnika teleskopowego.

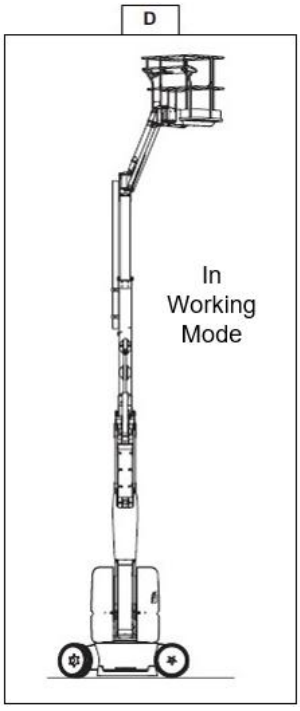


Działanie AWP









<u>Podnoszenie w warunkach transportu i pracy</u>

Przed przeniesieniem i użyciem podnośnika należy w razie potrzeby wyjąć kołek ograniczający obrót korpusu podnośnika (Rysunek A).
Przełącznik 2 (rysunek B) powinien być ustawiony w pozycji A (sterowanie platformą/koszem)

Istnieją dwa tryby jazdy podnośnika koszowego:
-Warunki transportu: W tym stanie wszystkie składane wysięgniki podnośnika znajdują się w najniższym położeniu. Podnośnik może poruszać się z maksymalną prędkością i wznosić się. (Rysunek C)

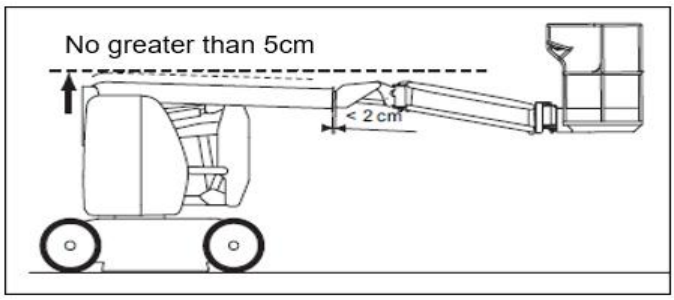
-Stan roboczy: W tym stanie jeden lub więcej składanych wysięgników podnośnika koszowego jest podniesionych lub wysięgnik teleskopowy jest wysunięty. Podnośnik porusza się z minimalną prędkością.
Czujnik kąta i urządzenie ostrzegające o przeciążeniu są aktywowane. (Rysunek D)

<u>Punkt krytyczny między warunkami transportu a warunkami pracy</u>

Wysięgniki składane są schowane, podobnie jak wysięgnik teleskopowy.

W warunkach transportowych składane wysięgniki można nieznacznie podnieść o nie więcej niż 5 cm.

Wysięgnik teleskopowy jest wysunięty o nie więcej niż 2 cm.



<u>Umieszczanie i podnoszenie</u>

Podnośnik koszowy jest przeznaczony do użytku na równym podłożu. Bardzo ważne jest, aby zapewnić wystarczająco dużo miejsca do pracy podnośnika koszowego.

-Przesunąć podnośnik koszowy do pozycji, w której ma pracować.

-Wejść do koszyka.

Podczas pracy należy mieć zapięte pasy bezpieczeństwa.

Podczas obsługi ręcznej należy zawsze zwracać uwagę na otoczenie, zwłaszcza na elementy takie jak przewody elektryczne, które mogą stać się przeszkodą w zasięgu ruchów AWP.

<u>Opuszczanie</u>

Po zakończeniu pracy należy wycofać wysięgnik teleskopowy i opuścić składane wysięgniki, aby przywrócić podnośnik do stanu transportowego.

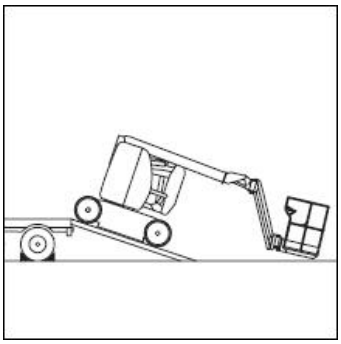
Sprawdzić, czy pod spodem znajdują się ludzie.

<u>Wyłączenie</u>

Wyłączyć główny wyłącznik zasilania, gdy podnośnik nie jest w użyciu.

Baterię można naładować (w razie potrzeby) pod koniec dnia.

Załadunek i rozładunek AWP

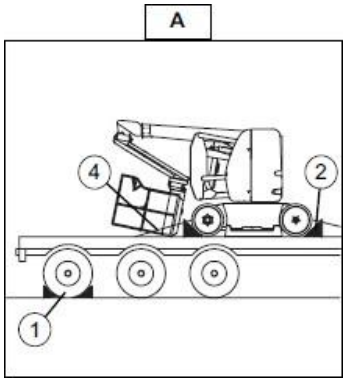


Przed załadunkiem AWP należy sprawdzić, czy widoczne są instrukcje bezpieczeństwa dotyczące ciężarówki z platformą. Upewnić się, że kierowca ciężarówki został poinformowany o wymiarach i wadze AWP.

AWP powinien być w stanie transportowym, gdy jest ładowany na ciężarówkę z platformą:
-Górny wysięgnik znajduje się w pozycji poziomej.
-Dolny i środkowy wysięgnik znajdują się w najniższym położeniu.
-Wysięgnik teleskopowy jest schowany, a stół obrotowy jest przymocowany.
-Konieczne może być podniesienie wysięgnika obrotowego.

Upewnij się, że ciężarówka z platformą ma wystarczająco dużo miejsca i ładowności do transportu AWP. Należy również sprawdzić dopuszczalny nacisk między AWP a platformą ciężarówki.

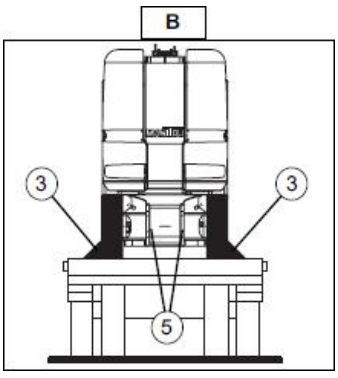
Ładowanie AWP



-Przymocować koła ciężarówki z platformą za pomocą klinów. Pozycja 1 (rysunek A)
-Zamocować rampę załadunkową ciężarówki z płaską platformą, aby załadować AWP pod jak najmniejszym kątem.

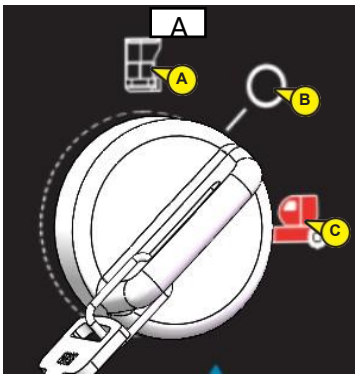
Uwaga: Ta maszyna jest w najbardziej kompaktowym stanie (AWP jest całkowicie złożona) (rysunek A).

Naprawianie AWP



-Użyj klinów, aby zamocować każde koło (zaklinowane na obu końcach) AWP na ciężarówce z platformą. Pozycja 2 (rysunek A)
-Zaklinuj również każde koło po wewnętrznej i zewnętrznej stronie w zależności od położenia. Pozycja 3 (rysunek B)
-Zakotwicz AWP do ciężarówki z platformą za pomocą liny o odpowiedniej wytrzymałości. Związ mocno linę z przodu i z tyłu i przewlecz ją przez pierścień podnoszący AWP. Pozycja 4 (rysunek A) Pozycja 5 (rysunek B)

Środki nadzwyczajne

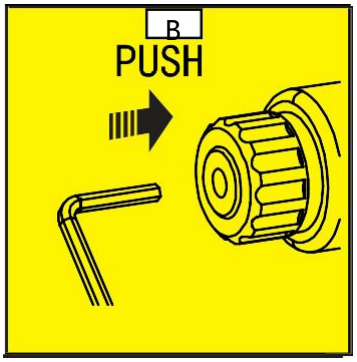


<u>Zachorowanie operatora w koszu lub utrata zdolności sterowania</u>

W przypadku, gdy operator zachoruje lub utraci zdolność sterowania, osoba na ziemi może przejąć kontrolę nad podnośnikiem za pośrednictwem naziemnego panelu sterowania. Należy postępować zgodnie z poniższymi instrukcjami:

-Wezwać pogotowie ratunkowe. Następnie przekręcić przełącznik kluczykowy 1 na panelu sterowania do pozycji C (rysunek A), aby przejąć kontrolę nad podnośnikiem.

-Obsługa AWP w celu jego obniżenia.



<u>Wypadek lub usterka podnośnika</u>

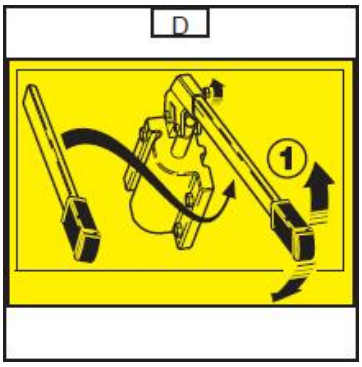
-Otworzyć prawą pokrywę.

-Ewakuować operatorów znajdujących się pod koszem.

-Jeśli z powodu usterki podnośnika nie można obsługiwać maszyny za pomocą skrzynki sterowniczej, wszystkie ruchy można wykonać ręcznie.

-Otworzyć prawą pokrywę.

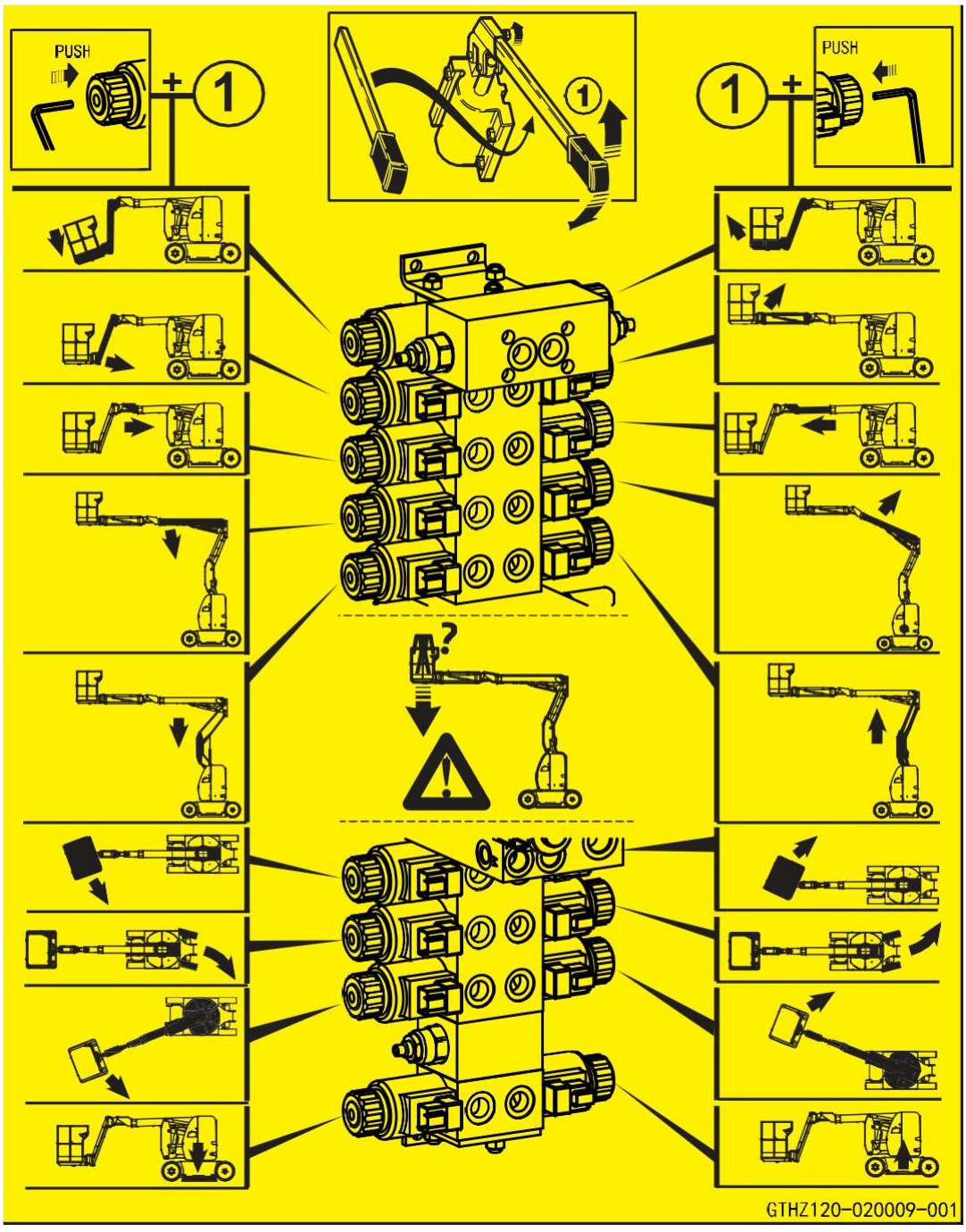
-Gdy podnośnik ma się poruszać, należy poluzować zawór elektromagnetyczny związany z ruchem na głównym zaworze hydraulicznym (Rysunek B) i jednocześnie obsługiwać pompę ręczną w górę i w dół (Rysunek D).



Uwaga: W celu awaryjnego opuszczenia należy najpierw wsunąć wysięgnik teleskopowy, a następnie opuścić górny wysięgnik.

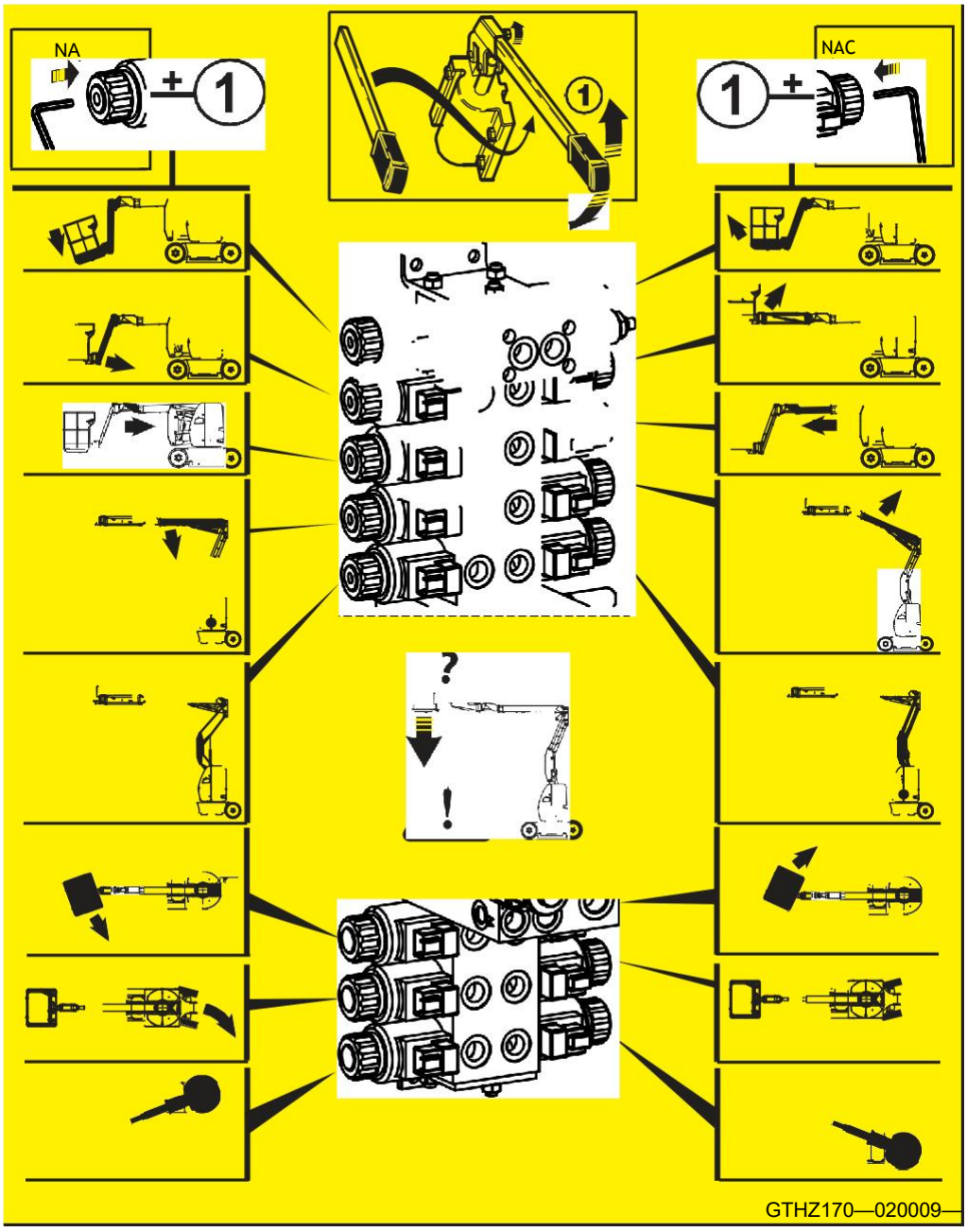
GTHZ120

Odpowiednie funkcje zaworów elektromagnetycznych są następujące:



GTHZ170/170C

Odpowiednie funkcje zaworów elektromagnetycznych są następujące:



Procedura ratunkowa

Ta sekcja zawiera opis procedury, której należy przestrzegać, oraz sterowników, których należy użyć w przypadku napotkania problemu (usterki występującej w urządzeniu AWP lub operatora uwięzionego w koszu) podczas pracy urządzenia AWP. Operator i każda osoba wykonująca prace wokół maszyny powinien dokładnie zapoznać się z niniejszą procedurą podczas zarządzania maszyną, a następnie w regularnych odstępach czasu.

Użytkownik jest chory fizycznie

Jeśli użytkownik jest chory lub niezdolny do obsługi maszyny, osoba na ziemi może przejąć kontrolę nad podnośnikiem za pośrednictwem konsoli naziemnej. Należy przestrzegać poniższych instrukcji:

-Przekręcić przycisk na konsoli naziemnej do pozycji C na rysunku A, aby przejąć kontrolę nad podnośnikiem koszowym.

-Opuścić podnośnik koszowy.

Należy uważać na wszelkie konstrukcje lub przeszkody znajdujące się poniżej podnośnika

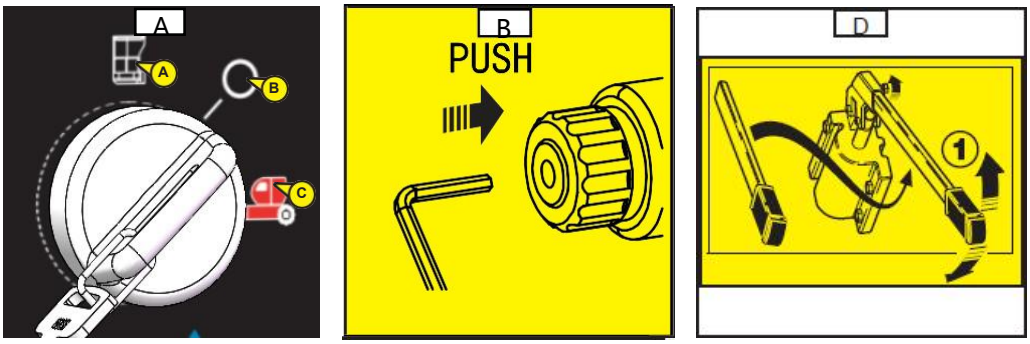
W razie wypadku lub usterki

Należy ewakuować cały personel z kosza.

System ręczny jest zarezerwowany do obsługi maszyny w razie wypadku lub usterki uniemożliwiającej ręczną obsługę konsoli.

-Otworzyć pokrywę po prawej stronie stołu obrotowego.

-Aby wykonać ruch AWP, należy uruchomić zawór elektromagnetyczny odpowiadający temu ruchowi w następujący sposób.



Wydanie podróżne A

AWP można holować tylko na krótkich dystansach. Ponadto, ze względu na stabilność, może być holowany tylko przez maszynę o znacznej sile hamowania: Obie maszyny są połączone hakiem holowniczym.

-Aby wprowadzić AWP w stan wolnego koła, nie może on być narażony na ruch spowodowany pochyłą powierzchnią. Koła muszą się swobodnie obracać.
-Jeśli to możliwe, należy podnieść AWP, aby unieść koła napędowe nad ziemię w celu ułatwienia obsługi.
-Poluzować śrubę 1 na każdym kole o 22 mm od jego krawędzi, ponad punktem oporu, tak aby nie była naprężona (20 Nm), patrz rysunek G.
-AWP może być holowany przez przyczepę.

Wersja podróżna B

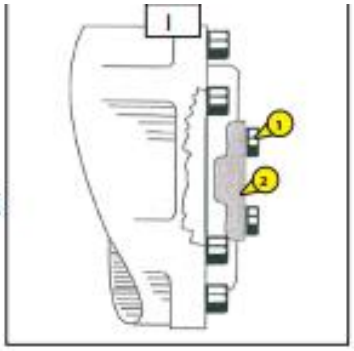
Nie należy luzować śruby o więcej niż 22 mm, ponieważ może to

-Ponowny montaż
-Delikatnie obrócić koło z lewej strony na prawą, jednocześnie dokręcając śrubę (1), aby zresetować koło zębate (Rysunek F). Podczas dokręcania należy zwrócić uwagę na moment obrotowy (150 Nm).

AWP można holować tylko na krótkich dystansach. Ponadto, ze względu na stabilność, może być holowany tylko przez maszynę o znacznej sile hamowania:

-Aby wprowadzić AWP w stan wolnego koła, nie może on być narażony na ruch spowodowany pochyłą powierzchnią. Koła muszą się swobodnie obracać.
-Jeśli to możliwe, należy podnieść AWP, aby unieść koła napędowe nad ziemię w celu ułatwienia obsługi.

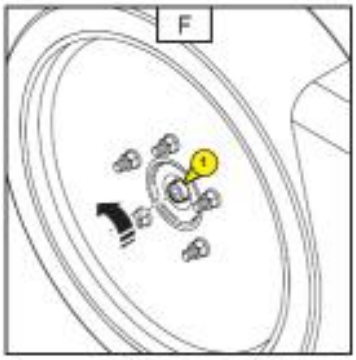
Stan wyłączenia

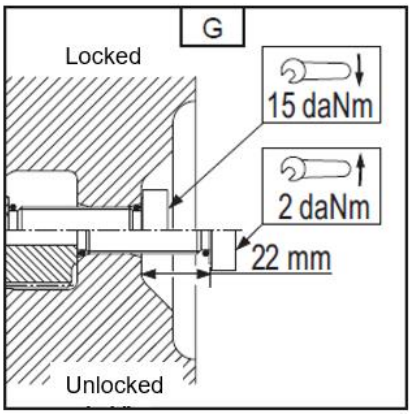


-Odkręcić śrubę 1 na rysunku H. Zamontować pokrywę oddzielającą 2 w odwrotny sposób. Przykręcić śrubę z powrotem. Piasta napędowa przekładni redukcyjnej zostanie odłączona (Rysunek I).
-AWP może być holowany przez przyczepę.
-Po zakończeniu holowania należy założyć pokrywę rozdzielającą, aby ponownie załączyć piast Rysunek H).

Stan włączenia

GTHZ120





GTHZ170/170C

