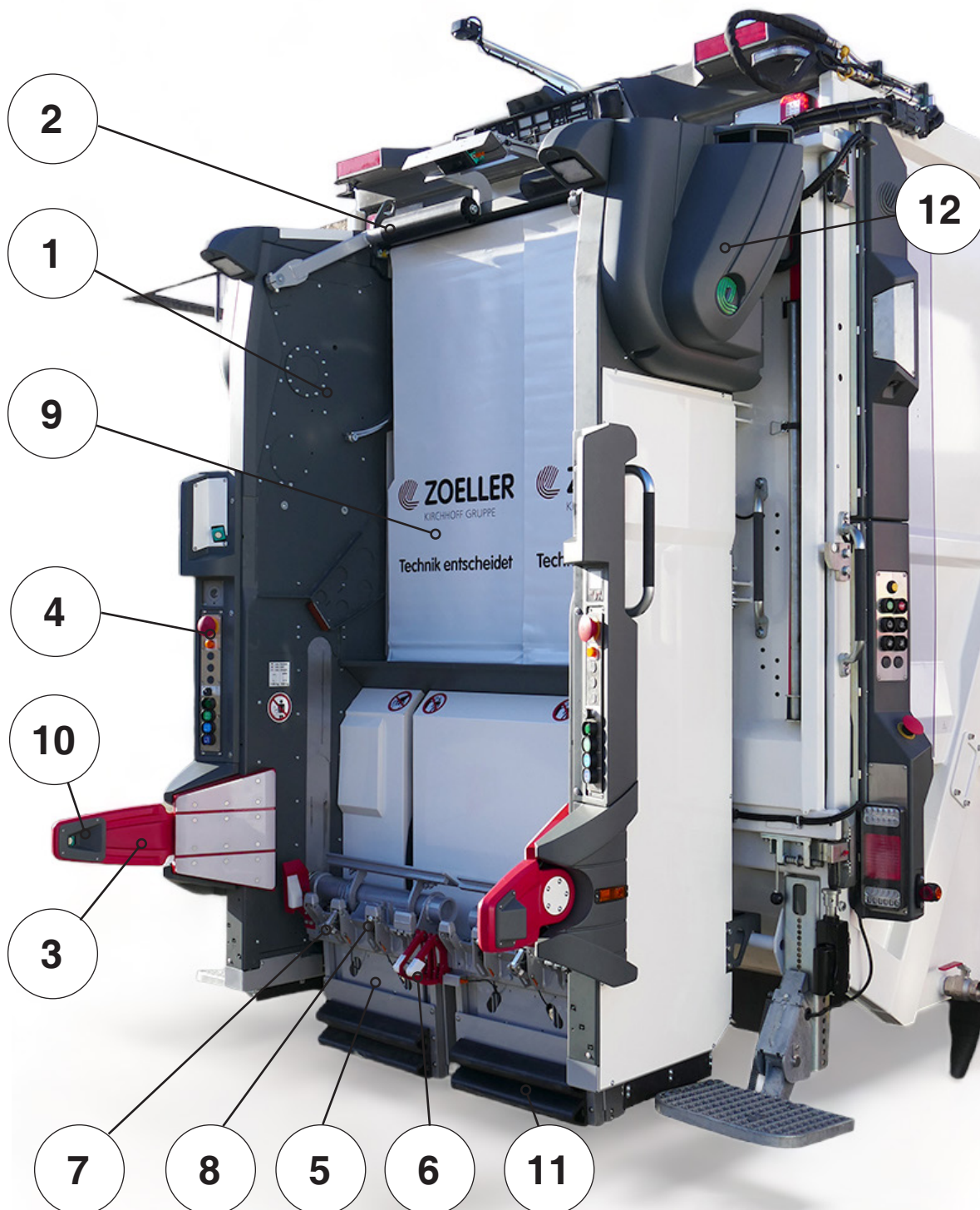



















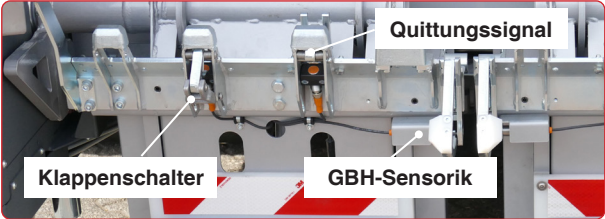
1. Bauteilübersicht



Pos	Bezeichnung	Pos	Bezeichnung
1	Schüttungsrahmen mit integr. Säulenführung	2	Behälterrückhaltung
3	Sicherheitsschranke	4	NOT AUS und Bedienelement EN 1501-5
5	Hubwagen mit Kammaufnahme	6	GBH-Sensorik mit Zentrierung (optional)
7	Schaltklappe	8	Quittungssignalgeber
9	Staubtuch	10	Arbeitsraumabsicherung (ARU)
11	Behälterauflage	12	Elektromotor mit Getriebe und Antriebskette

2. Bedienelemente am Lifter

 WARNUNG	Quetschgefahr durch bewegte Teile! Nicht im Gefahrenbereich aufhalten!	
	NOT-HALT Gesamtes Fahrzeug stoppt sofort. Im Fahrerhaus ertönt ein Alarmton.	
	KONTROLLLEUCHE AUS Manueller Betrieb AN Automatik-Betriebsbereitschaft BLINKT Pickup-Funktion aktiv	
	BIO-WAHLSCHALTER 0 Einkippen ohne Rütteln I Einkippen und 1 x AUTO-Rütteln *) II Einkippen und 2 x AUTO-Rütteln *) *) per Softwareparameter einstellbar	
	2-Rad/ Einzelbetrieb (AUS) Rechter und linker Hubwagen werden unabhängig voneinander bewegt.	4-Rad-/ Verbundbetrieb (AN) Beide Hubwagen werden miteinander verriegelt und bewegen sich synchron. Der Hubwagen wird auf 4-Rad-Aufnahmehöhe angehoben
	TASTER AUTOMATIK-EIN Vollautomatischer Entleerbetrieb EIN bzw. AUS.	
	TASTER LIFTER HEBEN Aufwärtsbewegung von Hubwagen und Schwenkarm.	
	TASTER LIFTER SENKEN Abwärtsbewegung von Hubwagen und Schwenkarm. Tastenbedienung im Totmann-Betrieb.	
Optional		
	TASTER WEITERFAHRT Anheben der Hubwagen auf eine Sicherheitshöhe. Nochmaliges Betätigen senkt die Hubwagen wieder auf Aufnahmehöhe ab.	
	TASTER KOMMUNIKATION Akustisches Signal im Fahrerhaus.	

3. Betriebsarten	
Manueller Betrieb	Semi-Automatik-Betrieb
<p>Totmannschaltung, Funktion nur bei gedrückten TASTEN  , Lifter stoppt sofort beim Loslassen!</p> <ul style="list-style-type: none"> • Bewegungsfreiraum kontrollieren! • Behälter an der Kammaufnahme positionieren. • LIFTER HEBEN  betätigen bis der Behälter entleert ist. Durch Gedrückthalten in der Einkippstellung wird Nachschlagen aktiviert. • LIFTER SENKEN  betätigen bis der Behälter den Boden erreicht. 	<p>Im Semi-Automatik-Betrieb wird die Entleerung durch</p> <ul style="list-style-type: none"> • Anfahren des Behälters an die Schaltklappe gestartet. Der Lifter hebt den Behälter an. • Die korrekte Aufnahme wird vom Quittungssignal bestätigt und der Lifter bleibt auf einer Sicherheitshöhe stehen. • Die Kontroll-Leuchten  blinken. • Betätigen der TASTE  der Entleervorgang wird gestartet und der Behälter anschließend auf die Sicherheitshöhe abgesenkt. • Durch nochmaliges Betätigen der  TASTE  wird der Behälter wieder auf dem Boden abgesetzt.
	<p>HINWEIS:</p> <p>Betätigung von   schaltet die Automatik-Funktion aus und der Lifter bleibt stehen</p>
Automatik-Betrieb	Pickup-Funktion
<p>Im vollautomatischem Betrieb wird der Entleervorgang durch Anfahren des Behälters an die Schaltklappen gestartet.  Kontroll-Leuchten leuchten dauerhaft. Der Behälter wird aufgenommen, die korrekte Aufnahme wird vom Quittungssignalgeber bestätigt, dann eingekippt und entleert (ggf. mit Nachschlagen) und wieder auf dem Boden abgesetzt. Erfolgt diese Bestätigung nicht, wird der Behälter wieder abgesenkt.</p>	<p>Die Pickup-Funktion ist als Aufnahmehilfe für 4-Rad-MGB gedacht und wird durch 2-maliges Betätigen der TASTE AUTOMATIK-EIN  (Kontrollleuchten  blinken) eingeschaltet. Ein 4-Rad-MGB wird nach dem Anfahren an die Kammaufnahme und Auslösen der Klappenschalter automatisch von der Kammleiste aufgenommen und auf eine Sicherheitshöhe angehoben. Sobald die Quittungssignalgeber die korrekte Aufnahme des Behälters signalisieren, wird diese automatische Funktion abgeschaltet und der Behälter muss manuell mit den TASTEN LIFTER HEBEN  LIFTER SENKEN  eingekippt und entleert werden.</p>
<p>HINWEIS:</p> <p>Betätigung von   schaltet die Automatik-Funktion aus und der Lifter bleibt stehen</p>	

Kurzbedienungsanleitung

EPSILON 2600

4. Sicherheitseinrichtungen

Sicherheitsschranken

Die Sicherheitsschranken sichern den Arbeitsbereich des Lifters seitlich gegen unbefugtes Betreten ab. Die Scher- und Quetschstellen sind durch die Seitenabdeckungen gegen unbeabsichtigtes Hineingreifen abgedeckt. Die Gefahrenstellen des Lifters sind durch Warnaufkleber gekennzeichnet.

Die Quittungssignale sind mit einem Schutzbügel gegen unbeabsichtigte Betätigung ausgestattet. Bei manuellem Betrieb sind Schaltklappe und Quittungssignalgeber ohne Funktion.



Arbeitsraumabsicherung (ARU)

Die innen in die Schrankenenden integrierte **Arbeitsraumabsicherung** arbeitet mit Ultraschallsensoren. Diese erfassen eine Annäherung bis ca. 100 cm. Beim Erkennen eines Festkörpers bzw. Bedieners im Gefahrenbereich wird die Automatik-Funktion sofort beendet und der Lifter bleibt stehen.

Zur Wiederinbetriebnahme muss der Lifter manuell über die Bedienelemente abgesenkt werden.



Worker Protection System (WPS II) (Option)

Das **Worker Protection System (WPS II)** verhindert den Automatikbetrieb, beim Hängenbleiben des Bedieners am Lifter oder Behälter, sowie beim Aufenthalt im Schwenkbereich. Das WPS II besteht aus einem LIDAR-Sensor und zwei Ultraschallsensoren.

Bei Gefahrenerkennung wird die Automatikfunktion der jeweiligen Lifterseite ausgeschaltet.



Zur Wiederinbetriebnahme muss der Lifter manuell abgesenkt werden.

Beide Lifterseiten werden getrennt überwacht. Im Verbundbetrieb ist das WPS II nicht aktiv.

Ausfahrbare Hubwgen (Option)

Alternativ zur starren Ausführung kann der Lifter mit **ausfahrbaren Hubwgen** ausgestattet sein. Hierbei ist die Behälterauflage im unteren Bereich des Hubwagens verschiebbar im Hubwagenprofil gelagert. Beim Anheben bleibt dieser Bereich zunächst stehen und wird erst bei einer bestimmten Höhe vom oberen Hubwagenteil mitgenommen.

Beim Absenken auf Aufnahmehöhe wird zunächst der untere Hubwagenteil durch spezielle Anschläge angehalten, während sich der obere Hubwagenteil bis zum Erreichen der Aufnahmehöhe weiter nach unten bewegt. Dadurch ergibt sich eine größere Bodenfreiheit bei den Hubwgen.

