

ALMACRAWLER



JIBBI-SERIEN:

JIBBI 1250 - JIBBI 1270 - JIBBI 1670

JIBBI U-1570

**VERWENDUNG UND WARTUNG
DEUTSCH
Originalanleitung**

ALMAC S.r.l.

E-Mail: info@almac-italia.com

Tel. +39 0375 83 35 27

Fax. +39 0375 78 43 50

Eingetragener Büro
Viale Ruggeri 6/A
42016 - Guastalla (RE) - Italien

Operative Centrale
Via Caduti sul Lavoro 1
42012 - Viadana (MN) - Italien

AUSGABE: 08/2022

DATUM	BESCHREIBUNG DER ÜBERARBEITUNG
01.08.2022	<ul style="list-style-type: none"><li data-bbox="443 197 1431 253">• Erste Ausgabe des einheitlichen Handbuchdokuments für das gesamte JIBBI-Sortiment.

ZUSAMMENFASSUNG

1	ALLGEMEINE INFORMATIONEN	7
1.1	REGULATORISCHE UND RECHTLICHE ASPEKTE	7
1.1.1	<i>Dokumentation geliefert</i>	7
1.1.2	<i>Benachrichtigung über die Inbetriebnahme, die erste Kontrolle, die nachfolgenden regelmäßigen Kontrollen und die Übertragung des Eigentums</i>	7
1.1.2.1	Benachrichtigung über die Inbetriebnahme und die erste Kontrolle (nur für Italien)	8
1.1.2.2	Periodische Kontrollen nach der ersten Kontrolle	8
1.1.2.3	Eigentumsübertragungen der PLE	8
1.1.3	<i>Schulung, Information und Schulung der Bedienperson</i>	9
1.1.4	<i>Die Tests werden vor der Auslieferung durchgeführt</i>	9
1.1.5	<i>Garantie, Antrag auf Intervention im Rahmen der Garantie und technische Unterstützung</i>	9
1.1.5.1	Garantie und Haftungsausschluß	9
1.1.5.2	Antrag auf Intervention im Rahmen der Garantie und technische Unterstützung	10
1.2	BESCHREIBUNG UND VERWENDUNGSZWECK DER MASCHINE	11
1.3	BETRIEBSPOSITIONEN	13
1.3.1	<i>Verwendung mit Fahrer zu Fuß</i>	13
1.4	LEISTUNG	13
1.5	NUTZUNGEN NICHT ERLAUBT UND „AUSSCHIFFUNG IN GROßER HÖHE“	14
1.6	IDENTIFIKATION	15
1.7	DEFINITIONEN UND STANDORTE DER HAUPTKOMPONENTEN	16
2	TECHNISCHE DATEN, ABMESSUNGEN UND ARBEITSZEICHNUNGEN	18
2.1	JIBBI1250	18
2.1.1	<i>Allgemeine technische Daten JIBBI 1250</i>	18
2.1.2	<i>Technische Daten Version JIBBI 1250 EVO - YANMAR 3TNM68-AS</i>	19
2.1.3	<i>Technische Daten Version JIBBI 1250 EVO - YANMAR 3TNV74-SDSA</i>	20
2.1.4	<i>Technische Daten JIBBI 1250 ELC-Version</i>	21
2.1.5	<i>Technische Daten JIBBI 1250 LTH-Version</i>	22
2.1.6	<i>JIBBI 1250 Arbeitsdiagramme (alle Versionen - außer RT)</i>	23
2.1.6.1	JIBBI 1250 Arbeitsdiagramme auf der maximalen Spur Übersetzung gehemmt	23
2.1.6.2	JIBBI 1250 Arbeitsdiagramme auf der maximalen Spur Übersetzung erlaubt	25
2.1.6.3	JIBBI 1250 Arbeitsdiagramme mit reduzierter Spur (Tragfähigkeit 140 kg). Übersetzung gehemmt	26
2.1.6.4	JIBBI 1250-Transportkonfiguration	27
2.2	JIBBI 1250RT	28
2.2.1	<i>Allgemeine technische Daten JIBBI 1250 RT</i>	28
2.2.2	<i>Technische Daten Version JIBBI 1250 EVO-RT - YANMAR 3TNM68-AS</i>	29
2.2.3	<i>Technische Daten Version JIBBI 1250 EVO-RT - YANMAR 3TNV74-SDSA</i>	30
2.2.4	<i>JIBBI 1250 RT Arbeitsdiagramme</i>	31
2.2.4.1	JIBBI 1250 RT Arbeitsdiagramme. Maximale Höhe und maximale Reichweite. Übersetzung gehemmt	31
2.2.4.2	JIBBI 1250 RT Arbeitsdiagramme. Übersetzung erlaubt	33
2.2.4.3	JIBBI 1250 RT-Transportkonfiguration	34
2.3	JIBBI1270	35
2.3.1	<i>Allgemeine technische Daten JIBBI 1270</i>	35
2.3.2	<i>Technische Daten Version JIBBI 1270 EVO - YANMAR 3TNM68-AS</i>	36
2.3.3	<i>Technische Daten Version JIBBI 1270 EVO - YANMAR 3TNV74-SDSA</i>	37
2.3.4	<i>JIBBI 1270 Arbeitsdiagramme</i>	38
2.3.4.1	JIBBI 1270 Arbeitsdiagramme mit maximaler Spur. Übersetzung gehemmt	38
2.3.4.2	JIBBI 1270 Arbeitsdiagramme mit reduzierter Spur. Übersetzung gehemmt	39
2.3.4.3	JIBBI 1270 Arbeitsdiagramme mit maximaler Spur. Übersetzung erlaubt	39
2.3.4.4	JIBBI 1270-Transportkonfiguration	40
2.4	JIBBI U-1570	41
2.4.1	<i>Allgemeine technische Daten JIBBI U-1570</i>	41
2.4.2	<i>Technische Daten Version JIBBI U-1570 EVO - YANMAR 3TNM68-AS</i>	42
2.4.3	<i>Technische Daten Version JIBBI U-1570 EVO - YANMAR 3TNV74-SDSA</i>	43
2.4.4	<i>Technische Daten JIBBI U-1570 LTH-Version</i>	44

2.4.5	JIBBI U-1570 Arbeitsdiagramme (alle Versionen)	45
2.4.5.1	JIBBI U-1570 Arbeitsdiagramme mit maximaler Spur. Übersetzung gehemmt.	45
2.4.5.2	JIBBI U-1570 Arbeitsdiagramme mit maximaler Spur. Übersetzung erlaubt.....	46
2.4.5.3	JIBBI U-1570 Arbeitsdiagramme mit reduzierter Spurweite 2,19 m. Übersetzung gehemmt.	47
2.4.5.4	JIBBI U-1570 Arbeitsdiagramme mit reduzierter Spurweite 1,98 m. Übersetzung gehemmt.	48
2.4.5.5	Arbeitsdiagramme JIBBI U-1570 mit reduzierter Spurweite 1,9 m asymmetrisch. Übersetzung gehemmt..	49
2.4.5.6	JIBBI U-1570 Arbeitsdiagramme mit reduzierter Spurweite (1,35 m). Übersetzung gehemmt.	50
2.4.5.7	JIBBI U-1570 Transportkonfiguration.....	51
2.5	JIBBI 1670	52
2.5.1	Allgemeine technische Daten JIBBI 1670	52
2.5.2	Technische Daten Version JIBBI 1670 EVO - YANMAR 3TNM68-AS	53
2.5.3	Technische Daten Version JIBBI 1670 EVO - YANMAR 3TNV74-SDSA	54
2.5.4	Technische Daten JIBBI 1670 LTH-Version	55
2.5.5	JIBBI 1670 Arbeitsdiagramme (alle Versionen)	56
2.5.5.1	JIBBI 1670 Arbeitsdiagramme mit maximaler Spurweite (2,45 m). Übersetzung gehemmt.	56
2.5.5.2	JIBBI 1670 Arbeitsdiagramme mit maximaler Spurweite (2,45 m). Übersetzung erlaubt.....	57
2.5.5.3	JIBBI 1670 Arbeitsdiagramme mit reduzierter Spurweite 2,19 m. Übersetzung gehemmt.	58
2.5.5.4	JIBBI 1670 Arbeitsdiagramme mit reduzierter Spurweite 1,9 m. Übersetzung gehemmt.....	60
2.5.5.5	JIBBI 1670 Arbeitsdiagramme mit reduzierter Spur 1,9 m asymmetrisch. Übersetzung gehemmt.	62
2.5.5.6	JIBBI 1670 Arbeitsdiagramme mit reduzierter Spurweite (1,35 m). Übersetzung gehemmt.	63
2.5.5.7	JIBBI 1670-Transportkonfiguration.....	64
3	SICHERHEITSHINWEISE, PFLICHTEN UND VERBOTE	65
3.1	PERSÖNLICHE SCHUTZAUSRÜSTUNG (PSA)	65
3.1.1	Rückhalte-/Auffangvorrichtung und Plattform-Verankerungspunkte	65
3.2	SICHERHEITSGESAMTREGELN	66
3.2.1	Allgemeine Sicherheitsregeln	66
3.2.2	Handhabung und Verschiebungen	68
3.2.3	Phasen der Arbeit	69
3.2.4	Windwirkung und Beaufort-Skala	71
3.2.5	Bodeneignung und Bodendruck der Maschine	72
3.2.5.1	Tragfähigkeit des Bodens.....	72
3.2.5.2	Bodeneignung.....	74
3.2.6	Live-Stromleitungen	75
3.3	IM FALLE EINES UNFALLS	75
4	INSTALLATION UND VORBEREITENDE PRÜFUNGEN	76
4.1	EINGEWÖHNUNG	76
4.2	KONTROLLEN VOR DER VERWENDUNG	76
4.3	MÄNGEL, DIE BEI VORKONTROLLEN FESTGESTELLT WURDEN	77
5	VERWENDUNGSMETHODE	78
5.1	BEDIENFELD AUF DER PLATTFORM	78
5.1.1	Dokumentenfach auf der Plattform	78
5.1.2	Befestigung des Tastenfeldes auf der Plattform	79
5.1.3	Plattform-Drucktastenfeld mit GRAFISCHEM DISPLAY	80
5.1.3.1	„Totmann“-System.....	81
5.1.3.2	Traktions-, Lenkungs- und Spurverbreiterungssteuerungen.....	82
5.1.3.2.1	Traktions- und Lenkkontrolle mit DYNAMIC & PROACTIVE LEVELING-Funktion.....	83
5.1.3.2.2	Traktions- und Lenkkontrolle mit FAST DRIVE- und BOOSTER-Funktion.....	84
5.1.3.3	Manuelle Steuerung der Nivellierung der Sattelkupplungsebene.....	85
5.1.3.4	Plattformhandhabung (Aufstiege, Abfahrten, Drehungen).....	86
5.1.3.4.1	Aufstieg / Abstieg des Hauptarms.....	86
5.1.3.4.2	Drehung des Turms.....	86
5.1.3.4.3	Ausfahren / Einfahren des Teleskoparms.....	87
5.1.3.4.4	Drehung der Plattform.....	87
5.1.3.4.5	Aufstieg / Abstieg des Auslegers.....	87
5.1.3.4.6	Plattformbewegung mit DYNAMIC & PROACTIVE LEVELING-Funktion.....	87
5.1.3.5	Windsteuerung (optional).....	88
5.1.3.6	Andere Funktionen und Geräte des Bedienfelds.....	89
5.1.3.6.1	Not-Halt.....	89
5.1.3.6.2	Wahlschalter THERMAL / ELECTRIC (EVO-Versionen).....	89
5.1.3.6.3	Wahlschalter Motor ON / OFF / PREHEAT (EIN / AUS / VORHEIZEN) (EVO-Versionen).....	89

5.1.3.6.4	Geschwindigkeitswahlpotentiometer.	89
5.1.3.6.5	Start Knopf.....	90
5.1.3.6.6	Hupenknopf.....	90
5.1.3.6.7	Aktivierungstaste der Funktion „MANUELL“.....	90
5.1.3.6.8	Sicherheitsschlüssel (nur für die Version mit RADIO CONTROL (FUNKSTEUERUNG)).....	90
5.1.3.6.9	Zusatzakku Funkfernbedienung (nur bei Ausführung RADIO CONTROL).....	90
5.1.3.6.10	Kabel und Stecker (nur für Version RADIO CONTROL).....	91
5.1.3.6.11	Grafisches Display und Servicetasten (Versionen mit DISPLAY).....	92
5.1.4	Plattform-Tastenfeld mit LED-ANZEIGE.....	99
5.1.4.1	„Totmann“-System.....	100
5.1.4.2	Traktions-, Lenkungs- und Spurverbreiterungssteuerungen.....	101
5.1.4.2.1	Traktions- und Lenkkontrolle mit DYNAMIC & PROACTIVE NEVELING-Funktion.....	101
5.1.4.2.2	Traktions- und Lenkkontrolle mit FAST DRIVE- und BOOSTER-Funktion.....	102
5.1.4.3	Plattformhandhabung (Aufstiege, Abfahrten, Drehungen).....	103
5.1.4.3.1	Aufstieg / Abstieg des Hauptarms.....	103
5.1.4.3.2	Drehung des Turms.....	103
5.1.4.3.3	Ausfahren / Einfahren des Teleskoparms.....	103
5.1.4.3.4	Drehung der Plattform.....	104
5.1.4.3.5	Aufstieg / Abstieg des Auslegers.....	104
5.1.4.3.6	Plattformbewegung mit DYNAMIC & PROACTIVE LEVELLING-Funktion.....	104
5.1.4.4	Windensteuerung (optional).....	105
5.1.4.5	Andere Funktionen und Geräte des Bedienfelds.....	106
5.1.4.5.1	Not-Halt.....	106
5.1.4.5.2	Wahlschalter THERMAL / ELECTRIC (EVO-Versionen).....	106
5.1.4.5.3	Wahlschalter Motor ON / OFF / PREHEAT (EIN / AUS / VORHEIZEN) (EVO-Versionen).....	106
5.1.4.5.4	Start Knopf.....	106
5.1.4.5.5	HORN-Taste.....	106
5.1.4.5.6	Sicherheitsschlüssel (nur für Version RADIO CONTROL).....	107
5.1.4.5.7	Zusatzakku Funkfernbedienung (nur bei Ausführung RADIO CONTROL).....	107
5.1.4.5.8	Kabel und Stecker (nur für Version RADIO CONTROL).....	107
5.1.4.5.9	LED-Anzeige (Version mit LED-Anzeige).....	107
5.1.5	<i>Bausatz für Quetschschutz (OPTIONAL).....</i>	<i>113</i>
5.1.6	<i>Anti-Kollisions-Kit (OPTIONAL).....</i>	<i>113</i>
5.2	KONTROLLSTATION AM BODEN.....	114
5.2.1	<i>Hauptschlüsselschalter / Steuerstellenwahlschalter.....</i>	<i>115</i>
5.2.2	<i>ON / OFF-Wahlschalter / Vorwärmung von Wärme- und Elektromotoren / ENABLE-Funktion. 115</i>	
5.2.3	<i>Notaus-Knopf.....</i>	<i>116</i>
5.2.4	<i>Notfall-Override-Taste mit Bleischutz.....</i>	<i>116</i>
5.2.5	<i>Warnleuchte Plattformanwesenheit.....</i>	<i>116</i>
5.2.6	<i>Anschluss zur Verwendung mit Windensatz (OPTIONAL).....</i>	<i>117</i>
5.2.7	<i>Warnleuchte Windenanwesenheit (OPTIONAL).....</i>	<i>117</i>
5.2.8	<i>Stundenzähler.....</i>	<i>117</i>
5.2.9	<i>Erweiterbare Strukturbewegungsschalter.....</i>	<i>117</i>
5.3	ZUGRIFF AUF DIE PLATTFORM.....	118
5.4	STARTEN DER MASCHINE.....	119
5.4.1	<i>Starten des einphasigen thermischen oder elektrischen Motors (EVO-Versionen).....</i>	<i>120</i>
5.4.2	<i>Starten des Elektromotors (Versionen ELC-LTH).....</i>	<i>120</i>
5.5	ANHALTEN DER MASCHINE.....	121
5.5.1	<i>Normales Herunterfahren.....</i>	<i>121</i>
5.5.2	<i>Not-Halt.....</i>	<i>121</i>
5.6	ENDE DER ARBEIT.....	121
5.7	ENTFERNEN UND ERSETZEN DER PLATTFORM / WINDE.....	123
6	VERLADUNG UND TRANSPORT.....	124
6.1	REDUZIERUNG DER TRANSPORTLÄNGE (JIBBI 12XX).....	124
6.2	BELADEN MIT LADERAMPE.....	125
6.3	BELADEN MIT EINEM GABELSTAPLER.....	125
6.4	BELADEN MIT EINEM KRAN.....	126
6.5	BEFESTIGUNG DER MASCHINE AUF DEM TRANSPORTMITTEL.....	126
7	NOTBEFEHLE.....	127

7.1.1	Notbergung des handlungsunfähigen Bedieners.	127
7.1.2	Notfallwiederherstellung des außer Gefecht gesetzten Bedieners bei Überlastalarm..	128
7.1.3	Notbergung mit einer manuellen Pumpe.	129
7.1.3.1	Bediener-Notfallwiederherstellung.	129
7.1.4	Notbewegung der Maschine im Falle eines Steuerungsausfalls.	131
8	WARTUNG.	132
8.1	SICHERHEITSGESAMTREGELN WÄHREND DER WARTUNG.	132
8.2	ORDENTLICHE WARTUNG.	133
8.2.1	Maschine und Haftplatten reinigen.	135
8.2.2	Funktionsprüfungen.	135
8.2.3	Sichtprüfung der Konstruktionselemente der Maschine.	137
8.2.4	Sichtkontrolle auf festen Sitz der Schraube / Schraubenanzug.	138
8.2.5	Gelenke, Teleskopverlängerungen und Drehkranz schmieren.	139
8.2.6	Überprüfung des Hydraulikölstands / Ölwechsel.	140
8.2.7	Wechsel des Hydraulikölfilters.	141
8.2.8	Ölstandskontrolle/Ölwechsel im Fahruntersetzungsgetriebe.	142
8.2.9	Ketten: auf Verschleiß prüfen, spannen und austauschen.	143
8.2.9.1	Gleisverschleißkontrolle.	143
8.2.9.2	Kontrolle und Einstellung der Raupenspannung.	143
8.2.9.3	Austausch der Spur.	143
8.2.10	Verlängerungsketten: Verschleißkontrolle, Spannung und Schmierung.	145
8.2.10.1	Kettenverschleiß prüfen.	145
8.2.10.2	Kontrolle und Einstellung der Kettenspannung.	145
8.2.10.3	Kettenschmierung.	146
8.2.11	Prüfen Sie die Abnutzung und den Sitz der Gleitschuhe.	146
8.2.12	Steuerung des Turmdrehspiels.	147
8.2.13	Steuerung des Plattformrotationsspiels.	147
8.2.14	Überprüfung des Überlastschutzgeräts.	148
8.2.15	Überprüfen Sie die Effizienz der 115-220-V-Steckdose des Differentialschalters.	149
8.2.16	Steuerung der Maschinensensoren.	149
8.2.17	Steuerung der ANTI-COLLISION- und ANTI-CRUSHING-Sensoren (optional).	149
8.2.18	Batterie.	150
8.2.18.1	Starterbatterie (Versionen mit Wärmekraftmaschine).	150
8.2.18.1.1	Wartung der Starterbatterie.	150
8.2.18.1.2	Laden der Starterbatterie.	150
8.2.18.2	LITHIUM-Batterie (LTH-Versionen).	151
8.2.18.2.1	Wartung der LITHIUM-Batterie (LTH-Versionen).	151
8.2.18.2.2	Laden von LITHIUM-Akkus (LTH-Versionen).	152
8.2.18.3	TRACTION-Batterie (ELC-Versionen).	153
8.2.18.3.1	Wartung der TRAKTION-Batterie (ELC-Versionen).	153
8.2.18.3.1	Laden der TRACTION-Batterie (ELC-Versionen).	155
9	ABRISS.	157
9.1	MASCHINENLEBEN.	157
9.2	STILLEGUNG UND ABRISS.	157
9.3	BATTERIEENTSORGUNG.	157
10	CE-KONFORMITÄTSERKLÄRUNG (FAC-SIMILE).	158
11	KONTROLLREGISTER.	164
11.1	REGISTER DER REGELMÄSSIGEN INSPEKTIONEN UND KONTROLLEN DURCH DIE KONTROLLSTELLEN.	165
11.2	REGISTER DER REGELMÄSSIGEN INSPEKTIONEN DURCH DEN EIGENTÜMER.	166
11.3	ÜBERTRAGUNGEN VON EIGENTUM.	174
12	FUNKTIONSDIAGRAMME.	175
12.1	SCHALTPLÄNE.	175
12.2	HYDRAULIKDIAGRAMME.	175

1 ALLGEMEINE INFORMATIONEN.

Dieses Dokument enthält geschützte Informationen. Alle Rechte vorbehalten.

Dieses Dokument darf ohne die vorherige schriftliche Zustimmung von ALMAC s.r.l. weder ganz noch teilweise reproduziert werden.

Die Verwendung dieses Dokuments ist nur dem Kunden gestattet, dem das Handbuch als Bausatz mit dem Gerät geliefert wurde, und nur zum Zweck der Verwendung und Wartung des Geräts, auf das sich das Handbuch bezieht.

ALMAC s.r.l. erklärt, dass die in diesem Handbuch enthaltenen Informationen mit den technischen und Sicherheitsspezifikationen des Geräts übereinstimmen, auf das sich das Handbuch bezieht. ALMAC s.r.l. übernimmt keine Verantwortung für direkte oder indirekte Schäden an Personen, Sachen oder Tieren, die sich aus der Verwendung des Geräts unter anderen als den vorgesehenen Bedingungen ergeben.

ALMAC s.r.l. behält sich das Recht vor, Änderungen oder Verbesserungen ohne Vorankündigung an diesem Dokument und an der Ausrüstung vorzunehmen, ohne Verpflichtung, bereits gesendete Ausrüstung zu aktualisieren.

Die in diesem Handbuch enthaltenen Informationen beziehen sich auf die verschiedenen Geräte, die auf dem Deckblatt erwähnt werden; Einige Bilder und / oder Informationen sind möglicherweise nicht spezifisch für die Einrichtung im Besitz des Kunden, da sie nicht verfügbar oder auf Anfrage erhältlich sind.

1.1 Regulatorische und rechtliche Aspekte.

1.1.1 Dokumentation geliefert.

Die Maschine wird komplett mit der folgenden Dokumentation geliefert:

- Bedienungsanleitung (dieses Dokument) einschließlich des Kontrollregisters;
- Ersatzteilhandbuch;
- EG-Zeichen auf der Maschine angebracht;
- EG-Konformitätserklärung;
- Hydraulisches Schema;
- Schaltplan.

Die Bedienungsanleitung und die beigelegten Dokumente sind integrale Bestandteile der Maschine und eine Kopie davon muss zusammen mit den Bescheinigungen über die obligatorischen regelmäßigen Kontrollen in der entsprechenden Box an der Maschine aufbewahrt werden. Die Originaldokumente müssen an einem trockenen und geschützten Ort aufbewahrt werden; im Falle eines Besitzerwechsels müssen diese Dokumente immer mit der Maschine mitgeführt werden.

Bei Verlust oder Beschädigung muss ein neues Exemplar unter Angabe des Modells und der Seriennummer der Maschine angefordert werden.

1.1.2 Benachrichtigung über die Inbetriebnahme, die erste Kontrolle, die nachfolgenden regelmäßigen Kontrollen und die Übertragung des Eigentums.

Die gesetzlichen Pflichten des Eigentümers der Maschine unterscheiden sich je nach Zustand, in dem die Maschine in Betrieb genommen wird. Es ist ratsam, sich bei den Stellen, die für die Sicherheit am Arbeitsplatz zuständig sind, über die in Ihrem Bereich vorgesehenen Verfahren zu erkundigen. Um die Dokumentenablage zu verbessern und die Änderungs-/Hilfsarbeiten zu dokumentieren, wurde am Ende dieser Broschüre ein Abschnitt mit dem Titel „Kontrollregister“ bereitgestellt.

1.1.2.1 Benachrichtigung über die Inbetriebnahme und die erste Kontrolle (nur für Italien).

In Italien muss der Eigentümer der Hubarbeitsbühne (PLE) deren Inbetriebnahme dem INAIL melden und sie den obligatorischen regelmäßigen Kontrollen unterziehen. Die erste Prüfung wird von der INAIL innerhalb von sechzig Tagen nach Antragstellung durchgeführt. Danach kann sich der Arbeitgeber an die ASLs oder an zugelassene öffentliche oder private Stellen wenden.

Nachfolgende Kontrollen werden von den oben genannten Subjekten durchgeführt, die sie innerhalb von dreißig Tagen nach der Anfrage bereitstellen, wonach der Arbeitgeber autorisierte öffentliche oder private Subjekte einsetzen kann. Die Kontrollen sind kostspielig und die Kosten für ihre Durchführung werden vom Eigentümer der Maschine getragen. Zur Durchführung der Kontrollen können sich die territorialen Aufsichtsbehörden (ASL / USL oder ARPA) und INAIL der Unterstützung von autorisierten öffentlichen oder privaten Stellen bedienen. Zugelassene private Einrichtungen erwerben die Qualifikation von Beamten des öffentlichen Dienstes und unterstehen direkt der öffentlichen Struktur, die die Funktion innehat.

Um die Inbetriebnahme in Italien zu melden, ist es notwendig, sich mit dem INAIL-Portal zu verbinden, indem man den Anweisungen auf dem Portal selbst folgt.

Das INAIL vergibt eine Seriennummer und füllt bei der Erstinspektion das "technische Identifikationsblatt" aus, auf dem nur die Daten vermerkt werden, die an der bereits in Betrieb befindlichen Maschine erkennbar sind oder aus der Betriebsanleitung hervorgehen. Dieses Dokument wird integraler Bestandteil der Maschinendokumentation sein.

1.1.2.2 Periodische Kontrollen nach der ersten Kontrolle.

In Italien finden jährlich obligatorische regelmäßige Kontrollen statt. Für ihre Leistung ist es erforderlich, dass der Inhaber der PLE mindestens zwanzig Tage vor dem Ende der PLE einen Antrag per Einschreiben an die für das Gebiet zuständige Aufsichtsbehörde (ASL / USL oder ARPA oder andere autorisierte öffentliche oder private Subjekte) stellt. Jahr ab dem Zeitpunkt der letzten Überprüfung.

Es ist zu beachten, dass, wenn eine Maschine ohne gültiges Eichdokument auf dem Gebiet in einen Bereich außerhalb des Zuständigkeitsbereichs der üblichen Aufsichtsbehörde verbracht wird, der Eigentümer verpflichtet ist, die jährliche Überprüfung bei der für das neue Gebiet zuständigen Aufsichtsbehörde zu beantragen, in dem die Maschine betrieben werden soll.

1.1.2.3 Eigentumsübertragungen der PLE.

In Italien muss der Vorbesitzer der PLE im Falle einer Eigentumsübertragung die Nichtverfügbarkeit der Maschine durch eine Verbindung zum INAIL-Portal mitteilen.

Der neue Besitzer muss die Registrierungsdaten des PLE auf demselben INAIL-Portal abrufen, um die Maschine weiterhin den gesetzlich vorgeschriebenen regelmäßigen Überprüfungen zu unterziehen.

Der neue Besitzer muss in jedem Fall vom Vorbesitzer die bereits in den vorherigen Kapiteln erwähnte Begleitdokumentation erhalten (siehe MITGELIEFERTE DOKUMENTATION).

Um die GARANTIE in Anspruch nehmen zu können und alle Aktualisierungen und SERVICE BULLETINS zu erhalten, muss der neue Besitzer ALMAC SRL schriftlich mitteilen, dass er die Maschine in Besitz genommen hat, indem er die Formulare am Ende dieses Handbuchs verwendet.

1.1.3 Schulung, Information und Schulung der Bedienperson.

Schulung, Information und Schulung der Bedienpersonal sind gesetzliche Pflichten des Arbeitgebers. Der Arbeitgeber muss nämlich sicherstellen, dass die mit der Verwendung der Ausrüstung beauftragten Arbeitnehmer eine angemessene und spezifische Ausbildung erhalten, um ihre Verwendung auf geeignete und sichere Weise zu ermöglichen, auch in Bezug auf Schäden, die anderen Personen und Sachen zugefügt werden können. Denken Sie daran, dass sowohl derjenige, der die Maschine direkt manövriert, als auch derjenige, der sich für eventuelle Bergungs- und Rettungsmaßnahmen am Boden befindet, als Bediener gelten.

Die verantwortlichen Bediener müssen mindestens 18 Jahre alt und aus psychophysischer Sicht für diese Aufgabe als geeignet anerkannt sein. Vor Fahrtantritt sind insbesondere folgende Voraussetzungen zu prüfen:

- Seh- und Hörvermögen in gutem Zustand;
- Fehlen von durch Alkohol- oder Drogenkonsum verursachten Veränderungen;
- Psychisches Gleichgewicht, Abwesenheit von Depressionen oder Stress.

1.1.4 Die Tests werden vor der Auslieferung durchgeführt.

Vor dem Inverkehrbringen wurde jedes Exemplar der ALMAC-Plattform den folgenden Tests unterzogen:

- Bremstest
- Überlastungstest
- Funktionstest

1.1.5 Garantie, Antrag auf Intervention im Rahmen der Garantie und technische Unterstützung.

1.1.5.1 Garantie und Haftungsausschluß.

ALMAC S.r.l. garantiert die Geräte aus eigener Produktion und verpflichtet sich, die seiner Meinung nach fehlerhaften Teile so schnell wie möglich kostenlos zu ersetzen.

Jeder Garantieeingriff darf nur von autorisierten ALMAC S.r.l. durchgeführt werden. und unter der Bedingung, dass der Kunde mit den Zahlungen auf dem Laufenden ist.

Die Garantie wird nicht anerkannt, wenn der Kunde das Gerät nicht innerhalb von 30 Tagen ab Datum der ersten schriftlich zu erhebenden Reklamation zur Reparatur einliefert.

Mit Ausnahme von Fällen von Vorsatz oder grober Fahrlässigkeit ist jegliche Haftung der ALMAC S.r.l. gegenüber dem Kunden für Schäden, die aus Fehlern/Mängeln der verkauften Geräte resultieren, ausgeschlossen.


ALMAC S.r.l. ist von jeglicher Haftung befreit und die Garantie erlischt in den folgenden Fällen:

- Nicht zulässige oder nicht in dieser Anleitung vorgesehene Verwendung;
- Unsachgemäße Verwendung der Maschine oder deren Verwendung durch nicht eingewiesenes und/oder ungeschultes Personal;
- Verwendung, die nicht den spezifischen Vorschriften entspricht;
- Mangelnde Wartung und / oder nicht rechtzeitig;
- Entfernen von Siegeln;
- Änderungen an der Maschine ohne vorherige schriftliche Genehmigung von ALMAC S.r.l. vorgenommen wurden;
- Es werden keine Original-Ersatzteile oder nicht von ALMAC s.r.l. genehmigte Ersatzteile verwendet.

1.1.5.2 Antrag auf Intervention im Rahmen der Garantie und technische Unterstützung.

Jede Anforderung von Ersatzteilen oder technischen Eingriffen im Rahmen der Garantie muss ALMAC S.r.l. gemeldet werden, sobald ein Mangel festgestellt wird.

Wenden Sie sich bei jeder Hilfeanfrage immer an den technischen Kundendienst von ALMAC, wie unten angegeben:

	EINGETRAGENER BÜRO	OPERATIVER HAUPTSITZ
	ALMAC S.r.l. Viale Ruggeri 6 / A 42016 Guastalla (RE) Italien	ALMAC S.r.l. Via Caduti sul Lavoro 1 46019 Viadana (MN) Tel. +39 0375 833527 Fax. +39 0375 784350 E-Mail: info@almac-italia.com

Geben Sie immer den Typ und die Seriennummer der Maschine an, wenn Sie Ersatzteile im Rahmen der Garantie oder für technische Eingriffe anfordern. Diese Daten sind auf dem Typenschild der Maschine angegeben.

1.2 Beschreibung und Verwendungszweck der Maschine.

Die in diesem Handbuch beschriebene Maschine ist eine selbstfahrende Hubarbeitsbühne oder, wie in der technischen Norm EN280 beschrieben, eine mobile Maschine, die dazu bestimmt ist, Personen in Arbeitspositionen zu bringen, in denen sie Aufgaben ausführen, während sie auf der Arbeitsplattform bleiben, mit dem Verständnis dass Personen die Arbeitsplattform nur über Zugangspositionen auf Boden- oder Fahrgestellebene betreten und verlassen und die mindestens aus einer Arbeitsplattform mit Bedienelementen, einer ausfahrbaren Struktur (Hubarme) und einem Rahmen besteht.

Die geplanten Aktivitäten sind:

- Grünpflege;
- Wartung und Installation von Systemen oder Geräten in der Höhe;
- Reinigung;
- Abbeizen, Sandstrahlen, Lackieren, Schweißen;
- Alle Tätigkeiten, die in der Höhe mit dem Bediener auf der Plattform ausgeführt werden;

Die maximal zulässige Kapazität (je nach Modell unterschiedlich; siehe technische Daten in den Tabellen weiter unten in diesem Handbuch) besteht aus:

- Für jede Person wird eine Belastung von 80 kg berücksichtigt;
- Für die Ausrüstung gilt eine Mindestlast von 40 kg;
- Die Restlast wird durch das zu verarbeitende Material repräsentiert.

Die Maschine besteht im Wesentlichen aus:

- Ein motorisiertes Basisfahrwerk mit variabler Raupe (ausgenommen „RT“-Modelle mit fester Raupe), ausgestattet mit Raupen.
- Hydraulisch drehbarer Revolver;
- Ausziehbare Struktur, die durch Hydraulikzylinder betrieben wird;
- Betreiberplattform.

Der Basistank unterstützt die Energiequelle (Wärmeleistungsmaschine oder Batterie) und besteht im Wesentlichen aus folgenden Komponenten:

- Fester unterer Rahmen, auf dem die Öl- und Kraftstofftanks (wenn die Maschine mit einem Wärmemotor ausgestattet ist), die Batterie, die hydraulischen und elektrischen Systeme und die Bodennotkontrollstation installiert sind;
- Linkes Gleis mit Getriebemotor für die Bewegung der Maschine und Teleskopstützen für die Steuerung des variablen Gleises (mit Ausnahme der Modelle "RT" mit festem Gleis);
- Linkes Gleis mit Getriebemotor für die Bewegung der Maschine und Teleskopstützen für die Steuerung des variablen Gleises (mit Ausnahme der Modelle "RT" mit festem Gleis);
- Die gelenkige Sattelkupplung wird durch ein Paar Hydraulikzylinder für die Niveauregulierung des Oberwagens betätigt, auf dem die drehbare Sattelkupplung befestigt ist.

Der hydraulisch drehbare Revolver ist an der Gelenkstütze des Schlittens befestigt und ermöglicht eine Drehung des Oberwagens in Bezug auf die vertikale Achse der Maschine. Die zulässige Rotation ist begrenzt, und diese Begrenzung variiert von Modell zu Modell (sehen Sie die Tabelle mit den technischen Daten, um den maximalen Rotationswinkel jedes Modells zu verstehen).

Die erweiterbare Struktur besteht aus

- o Teleskopischer Hauptarm;
- o Ausleger

Die Hub-/Senkbewegungen des Arms und des Auslegers werden durch Hydraulikzylinder ausgeführt, die mit direkt angeflanschten Übertotpunktventilen ausgestattet sind, um die Arme auch bei einem versehentlichen Bruch einer Versorgungsleitung in Position zu halten.

Der Teleskopauszug wird bedient durch:

- Ein doppeltwirkender Hydraulikzylinder mit Senkbremsventil und einem Flyerkettensystem für die Modelle JIBBI 1250, JIBBI 1270 und JIBBI 1670;
- Ein doppelt wirkender und doppelt ausfahrender Hydraulikzylinder (ohne Ketten) für das Modell JIBBI U 1570.

Geeignete Sensoren überwachen die Position der Plattform in der Höhe und stellen sicher, dass der Bediener immer innerhalb der erwarteten Sicherheitsbetriebsgrenzen (Höhe, Reichweite) bleibt.

Die Arbeitsplattform ist am Ende des Auslegerarms befestigt und kann für jedes Modell unterschiedlich gedreht werden (siehe die Tabelle mit den technischen Daten, um den maximalen Drehwinkel jedes

Modells zu verstehen) mit Hilfe eines Drehantriebs, der ebenfalls mit dem Übertotpunktventil ausgestattet ist um es bei einem Hydraulikausfall in Position zu halten. Die Plattform besteht aus Aluminium und ist mit Brüstungen und Bordbrettern in normaler Höhe ausgestattet (Brüstung H = 1100 mm; Bordbrett H = 150 mm). Plattformen in verschiedenen Größen können installiert werden; siehe technische Daten.

Die Nivellierung der Plattform erfolgt automatisch und wird gewährleistet durch:

- Master-Slave-Hydrauliksystem für die Modelle JIBBI 1250, JIBBI 1270 und JIBBI 1670;
- Elektronisches Nivelliersystem für das Modell JIBBI U 1570.

Für einige Versionen ist es auf Anfrage möglich, Folgendes bereitzustellen:

- Schnelles Korbentnahmesystem;
- Materialhebevorrichtung, die als austauschbares Zubehör anstelle der Plattform verwendet werden kann.

Das Maschinensteuerungssystem besteht aus mehreren Sensoren, die es Ihnen ermöglichen, die Gesamtstabilität unter Kontrolle zu halten, indem Sie den Turm und die ausfahrbare Struktur waagrecht halten und die Höhe, Reichweite und Arbeitsgeschwindigkeit gemäß den verschiedenen überwachten Parametern anpassen, d. h.:

- Bodenneigung;
- Maschinengleis (ausgenommen "RT"-Modelle mit fester Raupe);
- Position des Drehturms;
- Öffnungswinkel des Hauptarms;
- Position der Teleskopverlängerung des Arms;
- Öffnungswinkel des Auslegers;
- Laden auf der Plattform.

Durch das Display (bzw. die LED-Leuchten) am Plattformbedienpult wird der Bediener an Bord ständig über die erreichten Betriebsgrenzen und die erlaubten Bewegungen informiert.

1.3 Betriebspositionen.

Das Maschinensteuerungssystem kann von zwei Arten sein:

- Steuersystem mit verdrahteter Konsole auf der Plattform (Fernbedienung - Standard);
- Steuersystem mit per Funk verbundener Konsole auf der Plattform (Funksteuerung - optional).

In beiden Fällen befindet sich die normale Betriebsposition auf der Plattform, während sich am Boden eine Kontrollstation für die Notbergung der Plattform befindet. Es ist jedoch möglich, die Maschine während des Transfers zu Fuß zu fahren.

1.3.1 Verwendung mit Fahrer zu Fuß.

Unabhängig von der Art des Steuerungssystems (Fernsteuerung oder Funksteuerung) ist es möglich, die Steuerkonsole von der Plattform zu entfernen und die Maschine zum Aufstellen der Maschine oder zum Be- und Entladen der Maschine vom Transportmittel zu Fuß zu fahren.

- Mit der Fernbedienung außerhalb ihres Gehäuses auf der Plattform sind alle Maschinensteuerungen erlaubt, begrenzt auf die Länge des Verbindungskabels;
- Mit der Funksteuerung (optional), die sich außerhalb ihres Gehäuses auf der Plattform befindet, sind die folgenden Befehle möglich:
 - o Wenn die Plattformlast weniger als 20 kg beträgt:
 - Alle Befehle sind erlaubt.
 - o Wenn die Plattformlast mehr als 20 kg beträgt:
 - Variable Spurführung, Übersetzung und Turmnivellierung nur, wenn sich der Arm in TRANSPORTPOSITION befindet;
 - Kontrollen für die Entwicklung der dehnbaren Struktur (Aufstiege / Abstiege / Rotationen) bis zur Grenze der TRANSPORTPOSITION.

Bei Maschinen, die mit der Windenoption ausgestattet sind, fährt der Bediener die Maschine wie folgt zu Fuß:

- Mit Fernbedienung, die an den verfügbaren Anschluss an der Bodenstation angeschlossen ist;
- Mit Funksteuerung.

1.4 Leistung.

Die Maschinen sind mit einem Hydrauliksystem ausgestattet, durch das die Bewegung erreicht wird. Die Maschinen können mit unterschiedlichen Energiequellen aufgebaut werden, basierend auf:

- ELC-Version = Maschine mit Blei-Säure-Batterie und Elektropumpe;
- LTH-Version = Maschine mit Lithiumbatterie und Elektropumpe;
- EVO-Version = Maschine mit Dieselmotor und Hydraulikpumpen.

Als Option ist für die EVO- und LTH-Versionen eine elektrische Pumpe erhältlich, die über die Netzspannung betrieben wird.

In jedem Fall sind sowohl das hydraulische als auch das elektrische System mit allen erforderlichen Schutzvorrichtungen ausgestattet (siehe elektrische und hydraulische Diagramme, die diesem Handbuch als Anhang beigefügt sind).

1.5 Nutzungen nicht erlaubt und „Ausschiffung in großer Höhe“.

Die normale und zulässige Verwendung der Maschine ist in den vorherigen Abschnitten beschrieben. Alles, was nicht als normaler und erlaubter Gebrauch bezeichnet wird, gilt als nicht erlaubter Gebrauch.

- Es ist verboten, die Arbeitsplattform von der Bodenkontrollstation aus zu bedienen, außer für Notbergungsarbeiten.
- Es ist verboten, die Arbeitsplattform mit dem Steuerpult außerhalb der Arbeitsplattform zu bedienen, wenn sich Bediener an Bord befinden; Das Steuerungssystem ist bereits so konfiguriert, dass eine solche Nutzung verhindert wird, wenn sich eine Last von mehr als 20 kg auf der Plattform befindet.
- Da die Hubarbeitsbühnen für den Betrieb von der Betriebsposition auf der Plattform ausgelegt sind und die einzige zulässige Zugangsposition diejenige ist, die die Plattform auf dem Boden vorsieht, ist jede Aktivität, die das Betreten und/oder Verlassen derselben mit der Plattform in einer anderen Position beinhaltet als der Zugang (die sogenannte "Landung in der Höhe") ist formell verboten.

1.6 Identifikation.

Bei Ersatzteil- und Interventionsanfragen sind immer die Daten des am Turm angebrachten Kennzeichens oder des Typenschildes an der Plattform anzugeben. Bei Verlust oder Unlesbarkeit der Schilder (sowie der verschiedenen Klebeschilder, die sich in der gesamten Maschine befinden) muss diese so schnell wie möglich wiederhergestellt werden.

Die Position der Platten ist der folgenden Abbildung zu entnehmen. Es empfiehlt sich, diese Daten in die folgende Tabelle zu übertragen:

SCHABLONE: _____	SERIENNUMMER: _____	JAHR: _____
------------------	---------------------	-------------

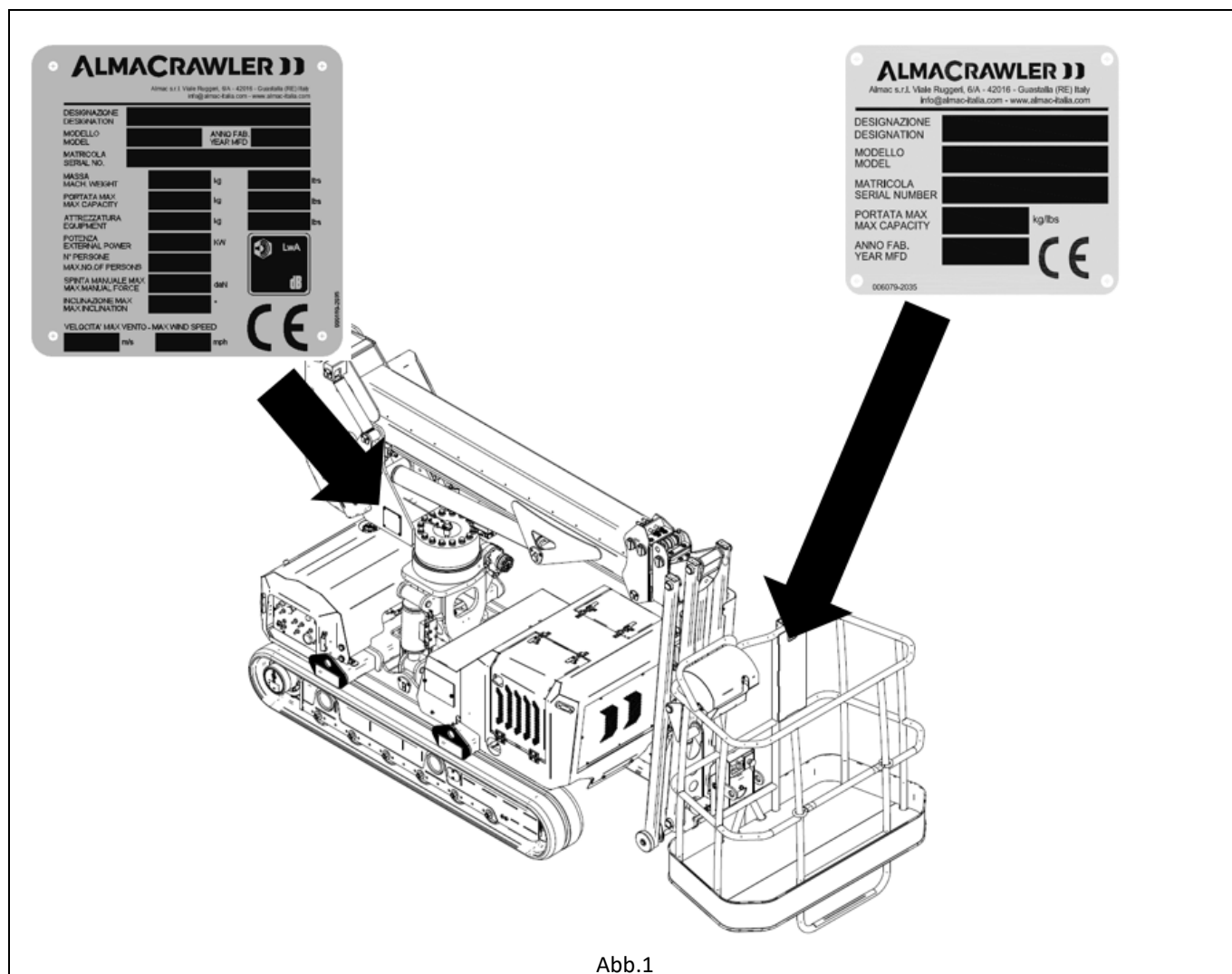


Abb.1

1.7 Definitionen und Standorte der Hauptkomponenten

Die Hauptkomponenten der Maschine sind in den folgenden Bildern dargestellt. Dieses Handbuch befasst sich mit verschiedenen Modellen und Ausstattungen, daher können einige Bilder leicht von dem eigenen Modell abweichen.

1. Unterer Rahmen
2. Linkes Gleis
3. Richtiges Gleis
4. Turm
5. Turmballast
6. Arm
7. Erste Erweiterung
8. Zweite Erweiterung
9. AUSLEGER
10. Plattform
11. Armverlängerungszyylinder
12. Großwälzlager und Hydraulikmotor
13. Steuerkonsole
14. Aktuator für Plattformrotation
15. 230V Steckdose
16. Waggonballast
17. Arm-Hubzylinder
18. Nivellierzylinder „Master“.
19. JIB-Hubzylinder
20. Nivellierzylinder „Slave“.
21. Treibstofftank
22. Öltank
23. Elektrische Schalttafel für die Bodenkontrolle
24. 12V Starterbatterie
25. Schalttafel für magnetothermische Differentialschalter
26. Zylinder für die linke Gleisverbreiterung
27. Seitlicher Nivellierzylinder
28. Nivelliergelenk des unteren Turms
29. Nivelliergelenk des oberen Turms
30. Plattformträger und Nivelliergelenk
31. Rechte Spurvergrößerungszyylinder
32. Turm-Längsnivellierzylinder
33. Endothermischer Motor
34. Elektromotor (falls vorhanden)
35. Flugbewegungsverteiler
36. Handpumpe
37. Verteiler für Erdbewegung

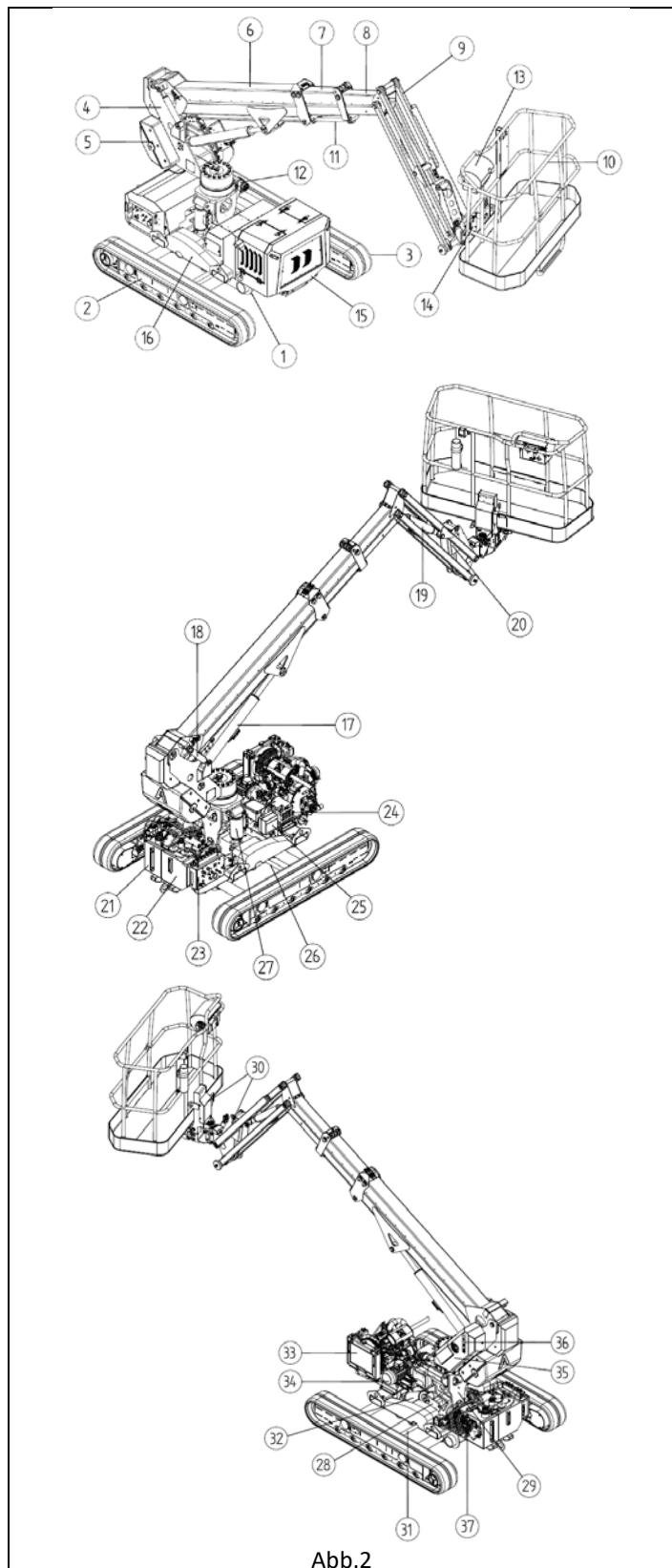


Abb.2

Spezifische Komponenten für ELC-LTH-Versionen:

1. Lithium (LTH) oder Pb-Säure (ELC) Traktionsbatterien
2. 48V Elektromotor
3. Elektromotor 220V / 110V (LTH) oder Vorschaltgerät (ELC)
4. Akkuladegerät
5. Elektrokasten für Auftragnehmer

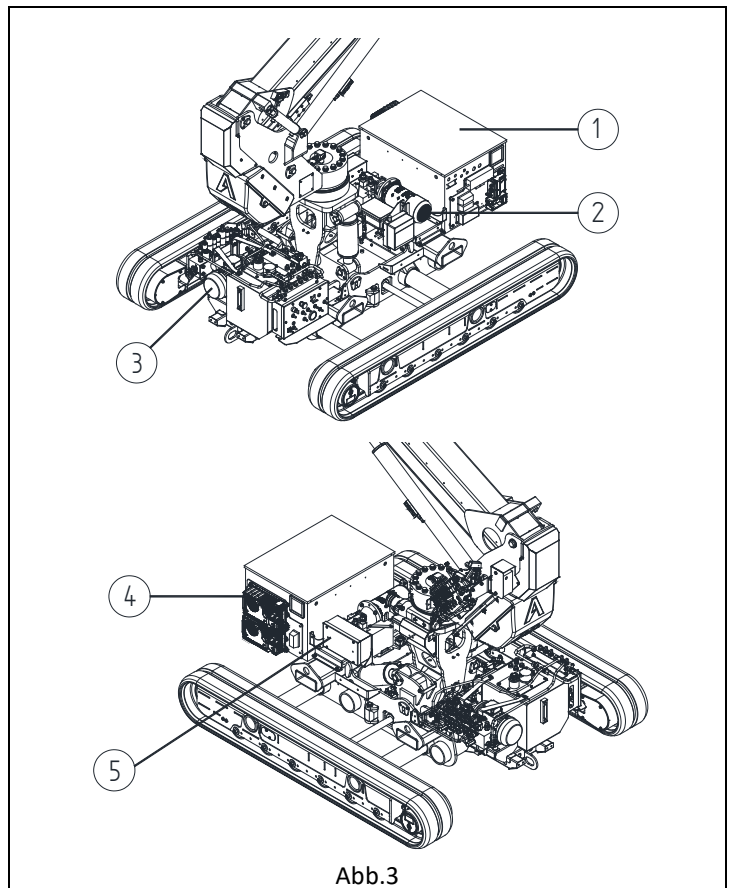


Abb.3

2 TECHNISCHE DATEN, ABMESSUNGEN UND ARBEITSZEICHNUNGEN.

2.1 JIBBI1250.

2.1.1 Allgemeine technische Daten JIBBI 1250.

Maße:	Metrisch		Kaiserliche	
Maximale Arbeitshöhe (1)	12,3	m	40' 4"	ft
Maximale Höhe der Lauffläche (1)	10,3	m	33' 9"	ft
Maximale Arbeitsreichweite von der Mitte des Großwälzlagers (1)	6,9	m	22' 7"	ft
Maximale Plattformkapazität (m)	230	kg	500	Pfund
Maximale Personenzahl auf der Plattform (n)	2		2	
Masse an Ausrüstung und Materialien auf der Plattform (me)	70	kg	150	Pfund
Bodenfreiheit des Wagens	120	mm	5	Zoll
Turmdrehung	220	°	220	°
Drehung der Plattform	140	°	140	°
Maximale Höhe der Lauffläche für sicheres, schnelles Einführen	1,62	m	5' 4"	ft
Maximale Plattformgröße - Standard	1,40 x 0,74	m	4'7 "x2'5"	ft
Maximale Plattformgröße - optional	1,80 x 0,74	m	5'11 "x2'5"	ft
Spurbreite bei verlängerter Spur	1,95	m	6' 5"	ft
Spurweite bei eingefahrener Spur	1,15	m	3' 9"	ft
Maximale Transportlänge mit montierter Plattform	3,83	m	12' 6"	ft
Maximale Transportlänge bei demontierter Plattform	3,12	m	10' 2"	ft
Minimale Transporthöhe	1,99	m	6' 6"	ft
Maximale Transportbreite mit montierter Plattform - Standard	1,40	m	4' 7"	ft
Maximale Transportbreite bei montierter Plattform - Optional	1,80	m	5' 11"	ft
Maximale Transportbreite bei demontierter Plattform	1,15	m	3' 9"	ft
Abmessungen der Spur (Höhe x Breite) (2)	350 x 250	mm	13" x 9"	Zoll
Fassungsvermögen des Hydrauliköltanks	37	L	9,6	gal
max. hydraulische Druckübersetzungsschaltung	215	Bar	3100	psi
Max. hydraulischer Druck Heben / Senken / Drehkreis	180	Bar	2610	psi
max. Hydraulikdruck-Teleskop-Ausfahr- / Einfahrkreis	120	Bar	1740	psi
Stabilitätsgrenzen:				
Max. Seitenneigung des Geländes mit erhöhter Plattform - breite Spur	fünfzehn	°	fünfzehn	°
Maximale Längsneigung des Geländes mit erhöhter Plattform - breite Spur	fünfzehn	°	fünfzehn	°
Maximal zulässige Handkraft für 2 Personen auf der Plattform (1)	400	N	90	lbf
Maximal zulässige Handkraft für 1 Person auf der Plattform (1)	200	N	45	lbf
Maximale Windgeschwindigkeit	12,5	m/s	28	mph

- (1) Diese Daten sind immer den Arbeitsdiagrammen zu entnehmen, die für die verschiedenen Maschinenkonfigurationen gelten.
 (2) Standardmäßig schwarze Gummiketten; optional nicht markierende Gummiketten.

2.1.2 Technische Daten Version JIBBI 1250 EVO - YANMAR 3TNM68-AS.

Technische Daten	Metrisch		Kaiserliche	
Dieselmotortyp: Yanmar 3TNM68-AS				
Zertifizierung	STUFE-V			
Maschinengewicht (1)	2880	kg	6350	Pfund
Trockenmasse des Motors	104	kg	229	Pfund
Verschiebung	784	cm ³	48	Zoll ³
Nettleistung	14,7	kW	20	PS
Netzstromregime	3600	g/Min	3600	U/min
Motorölmenge	2,5	L	0,65	gal
Treibstofftank Kapazität	24	L	6,2	gal
Spannung und Kapazität der Starterbatterie	12/54	V / Ah	12/54	V / Ah
Gewicht Starterbatterie	12,1	kg	27	Pfund
LWA-Schallleistung	104	dB A	104	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (interne Industrieumgebung)	84,5 ± 2,6	dB A	84,5 ± 2,6	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (Außenumgebung auf Asphalt)	79,5 ± 2,6	dB A	79,5 ± 2,6	dB A
Maximaler Spitzenpegel Lp Spitze	106,0	dB A	106,0	dB A
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners)	<2,5	m/s ²	<2,5 m/s ²	m/s ²
Ganzkörpervibration (auf Plattform - gemessen auf ebenem Boden) (2)	0,52 ± 0,10	m/s ²	0,52 ± 0,10	m/s ²
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners) (3)	0,59 ± 0,10	m/s ²	0,59 ± 0,10	m/s ²
Minimale Betriebstemperatur	-20	°C	-4	°F
Maximale Betriebstemperatur	+55	°C	+131	°F
Leistung:				
Maximale Steigung, die unter Transportbedingungen überwunden werden kann	25	°	25	°
Maximale Transfargeschwindigkeit in Transportstellung	2,5	km/h	1,6	mph
Maximale Transfargeschwindigkeit bei hochgestellter Plattform	0,4	km/h	0,2	mph
Vollständige Anstiegszeit der Plattform	60	s	60	s
Abstiegszeit für die gesamte Plattform	40	s	40	s
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	2,2	kW	3	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	14	A	14	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,5	kW	2	PS
Regime	1620	g/Min	1620	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	10	A	10	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,85	kW	2,5	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	28	A	28	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,5	kW	2	PS
Regime	1680	g/Min	1680	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	21,6	A	21,6	A

- (1) Das Gewicht der Maschine kann je nach dem Vorhandensein von optionalem Zubehör variieren. Beachten Sie die Daten auf dem Maschinenschild.
- (2) Werte beziehen sich auf die erhöhte Plattform.
- (3) Werte beziehen sich auf die Plattform in Transportstellung

2.1.3 Technische Daten Version JIBBI 1250 EVO - YANMAR 3TNV74-SDSA.

Technische Daten	Metrisch		Kaiserliche	
Dieselmotortyp: Yanmar 3TNV74-SDSA				
Zertifizierung	EPA Final Tier 4 - Stufe V			
Maschinengewicht (1)	2880	kg	6350	Pfund
Trockenmasse des Motors	124	kg	270	Pfund
Verschiebung	993	cm ³	60	Zoll ³
Nettleistung	14,2	kW	20	PS
Netzstromregime	3000	g/Min	3000	U/min
Motorölmenge	2,8	L	0,7	gal
Treibstofftank Kapazität	24	L	6,2	gal
Spannung und Kapazität der Starterbatterie	12/54	V / Ah	12/54	V / Ah
Gewicht Starterbatterie	12,1	kg	27	Pfund
LWA-Schallleistung	104	dB A	104	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (interne Industrieumgebung)	84,5 ± 2,6	dB A	84,5 ± 2,6	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (Außenumgebung auf Asphalt)	79,5 ± 2,6	dB A	79,5 ± 2,6	dB A
Maximaler Spitzenpegel Lp Spitze	106,0	dB C	106,0	dB C
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners)	<2,5	m/s ²	<2,5	m/s ²
Ganzkörpervibration (auf Plattform - gemessen auf ebenem Boden) (2)	0,52 ± 0,10	m/s ²	0,52 ± 0,10	m/s ²
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners) (3)	0,59 ± 0,10	m/s ²	0,59 ± 0,10	m/s ²
Minimale Betriebstemperatur	-20	°C	-4	°F
Maximale Betriebstemperatur	+55	°C	+131	°F
Leistung:				
Maximale Steigung, die unter Transportbedingungen überwunden werden kann	25	°	25	°
Maximale Transfergeschwindigkeit in Transportstellung	2,5	km/h	1,6	mph
Maximale Transfergeschwindigkeit bei hochgestellter Plattform	0,4	km/h	0,2	mph
Vollständige Anstiegszeit der Plattform	60	s	60	s
Abstiegszeit für die gesamte Plattform	40	s	40	s
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	2,2	kW	3	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	14	A	14	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,5	kW	2	PS
Regime	1620	g/Min	1620	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	9,9	A	10	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,85	kW	2,5	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	28	A	28	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,5	kW	2	PS
Regime	1680	g/Min	1680	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	21,6	A	21,6	A

- (1) Das Gewicht der Maschine kann je nach dem Vorhandensein von optionalem Zubehör variieren. Beachten Sie die Daten auf dem Maschinenschild.
- (2) Werte beziehen sich auf die erhöhte Plattform.
- (3) Werte beziehen sich auf die Plattform in Transportstellung

2.1.4 Technische Daten JIBBI 1250 ELC-Version.

Technische Daten	Metrisch		Kaiserliche	
Blei-Säure-Batterie				
Maschinengewicht (1)	3575	kg	7880	Pfund
Nennspannung der Batterie	48	V	48	V
Batterie-Nennkapazität (c5)	420	Ah	420	Ah
Batteriegewicht	580	kg	1280	Pfund
Batteriegröße	830 x 520 h = 575	mm	33 x 21 h = 23	Zoll
Batterielebensdauer (4)	≥1500	Zyklen	≥1500	Zyklen
Einphasiges 230-V-Batterieladegerät	48/40	V/A	48/40	V/A
Netzspannung für einphasiges Batterieladegerät	230 / 50-60	V/Hz	230 / 50-60	V/Hz
Maximaler vom Ladegerät aufgenommener Strom	12	A	12	A
Maximaler vom Ladegerät gelieferter Strom	40	A	40	A
110-V-Einphasen-Batterieladegerät	48/20	V/A	48/20	V/A
Netzspannung für einphasiges Batterieladegerät	110 / 50-60	V/Hz	110 / 50-60	V/Hz
Maximaler vom Ladegerät aufgenommener Strom	10,5	A	10,5	A
Maximaler vom Ladegerät gelieferter Strom	20	A	20	A
Elektrische Pumpenleistung	4	kW	5,4	PS
Maximale Stromaufnahme der elektrischen Pumpe	160	A	160	A
LWA-Schallleistung	87	dB A	87	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (interne Industrieumgebung)	80	dB A	80	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (Außenumgebung auf Asphalt)	75	dB A	75	dB A
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners)	<2,5	m/s ²	<2,5	m/s ²
Ganzkörpervibration (auf Plattform - gemessen auf ebenem Boden) (2)	0,52 ± 0,10	m/s ²	0,52 ± 0,10	m/s ²
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners) (3)	0,59 ± 0,10	m/s ²	0,59 ± 0,10	m/s ²
Minimale Betriebstemperatur	-20	°C	-4	°F
Maximale Betriebstemperatur	+55	°C	+131	°F
Leistung:				
Maximale Steigung, die unter Transportbedingungen überwunden werden kann	25	°	25	°
Maximale Transfargeschwindigkeit in Transportstellung	2,5	km/h	1,6	mph
Maximale Transfargeschwindigkeit bei hochgestellter Plattform	0,4	km/h	0,2	mph
Vollständige Anstiegszeit der Plattform	60	s	60	s
Abstiegszeit für die gesamte Plattform	40	s	40	s

- (1) Das Gewicht der Maschine kann je nach dem Vorhandensein von optionalem Zubehör variieren. Beachten Sie die Daten auf dem Maschinenschild.
- (2) Werte beziehen sich auf die erhöhte Plattform.
- (3) Werte beziehen sich auf die Plattform in Transportstellung
- (4) Deklarierter Wert bei 80 % DOD und rechtzeitiger Wartung

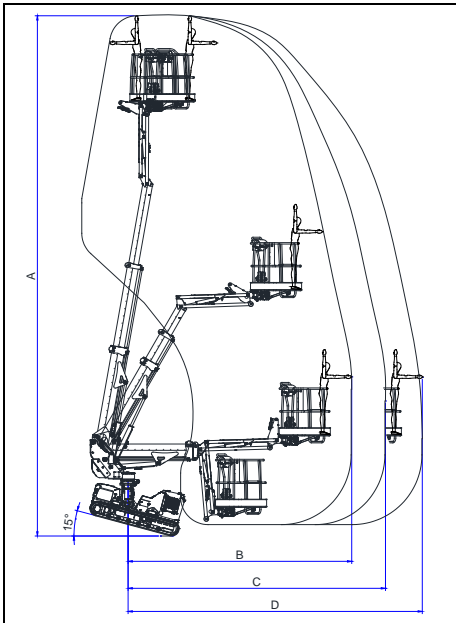
2.1.5 Technische Daten JIBBI 1250 LTH-Version.

Technische Daten	Metrisch		Kaiserliche	
Lithiumbatterie - LiFePO4				
Maschinengewicht (1)	2920	kg	6440	Pfund
Nennspannung der Batterie	48	V	48	V
Nennkapazität der Batterie	300	Ah	300	Ah
Batteriegewicht	170	kg	375	Pfund
Batteriegröße	780 x 550 h = 455	mm	31 x 22 h = 18	Zoll
Batterielebensdauer (4)	≥2000	Zykle n	≥2000	Zyklen
Einphasiges Batterieladegerät	48/20	V/A	48/20	V/A
Netzspannung für einphasiges Batterieladegerät	110-230 / 50-60	V/Hz	110-230 / 50-60	V/Hz
Maximaler vom Ladegerät aufgenommener Strom	10,5	A	10,5	A
Maximaler vom Ladegerät gelieferter Strom	20	A	20	A
Elektrische Pumpenleistung	4	kW	5,4	PS
Maximale Stromaufnahme der elektrischen Pumpe	160	A	160	A
LWA-Schallleistung	87	dB A	87	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (interne Industrieumgebung)	80	dB A	80	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (Außenumgebung auf Asphalt)	75	dB A	75	dB A
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners)	<2,5	m/s ²	<2,5	m/s ²
Ganzkörpervibration (auf Plattform - gemessen auf ebenem Boden) (2)	0,52 ± 0,10	m/s ²	0,52 ± 0,10	m/s ²
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners) (3)	0,59 ± 0,10	m/s ²	0,59 ± 0,10	m/s ²
Minimale Betriebstemperatur der Maschine	-20	°C	-4	°F
Maximale Betriebstemperatur der Maschine	+55	°C	+131	°F
Mindesttemperatur für das Aufladen der Lithiumbatterie (5)	0	°C	32	°F
Maximale Temperatur zum Aufladen der Lithium-Batterie	+55	°C	+131	°F
Leistung:				
Maximale Steigung, die unter Transportbedingungen überwunden werden kann	25	°	25	°
Maximale Transfargeschwindigkeit in Transportstellung	2,5	km/h	1,6	mph
Maximale Transfargeschwindigkeit bei hochgestellter Plattform	0,4	km/h	0,2	mph
Vollständige Anstiegszeit der Plattform	60	s	60	s
Abstiegszeit für die gesamte Plattform	40	s	40	s
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	2,2	kW	3	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	14	A	14	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,5	kW	2	PS
Regime	1620	g/Min	1620	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	9,9	A	10	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,85	kW	2,5	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	28	A	28	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,5	kW	2	PS
Regime	1680	g/Min	1680	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	21,6	A	21,6	A

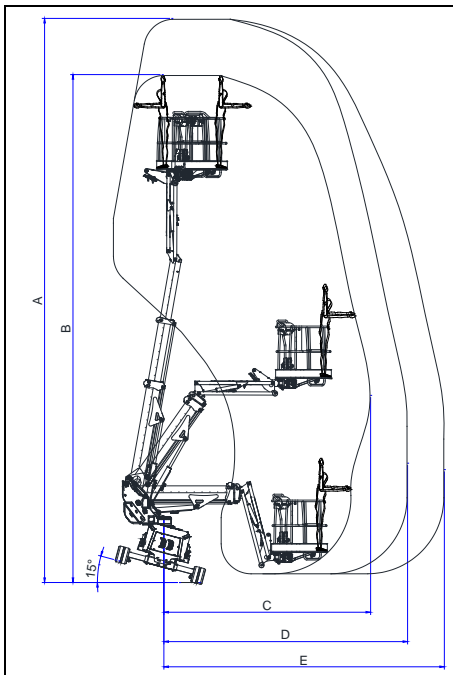
- (1) Das Gewicht der Maschine kann je nach dem Vorhandensein von optionalem Zubehör variieren. Beachten Sie die Daten auf dem Maschinenschild.
- (2) Werte beziehen sich auf die erhöhte Plattform.
- (3) Werte beziehen sich auf die Plattform in Transportstellung
- (4) Deklarierter Wert bei 80 % DOD und rechtzeitiger Wartung
- (5) Bei niedrigeren Temperaturen verringert sich der Ladestrom erheblich, was zu einer Verlängerung der Gesamtladezeit führt.

2.1.6 JIBBI 1250 Arbeitsdiagramme (alle Versionen - außer RT).

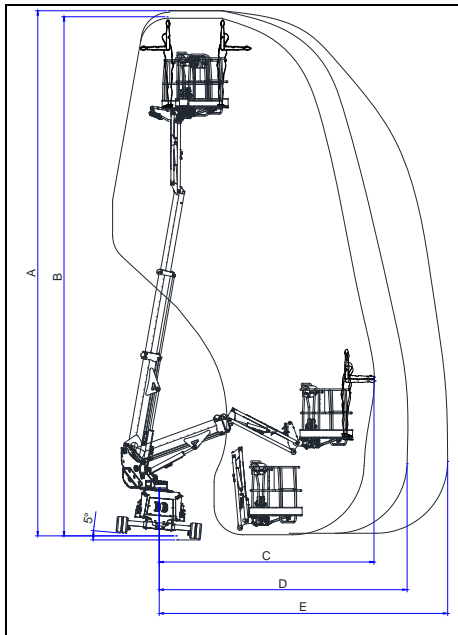
2.1.6.1 JIBBI 1250 Arbeitsdiagramme auf der maximalen Spur Übersetzung gehemmt.



		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 230 kg	12,3	m	40' 4"	ft
B	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	5,3	m	17' 5"	ft
C	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	6,1	m	20' 0"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	7	m	23' 0"	ft

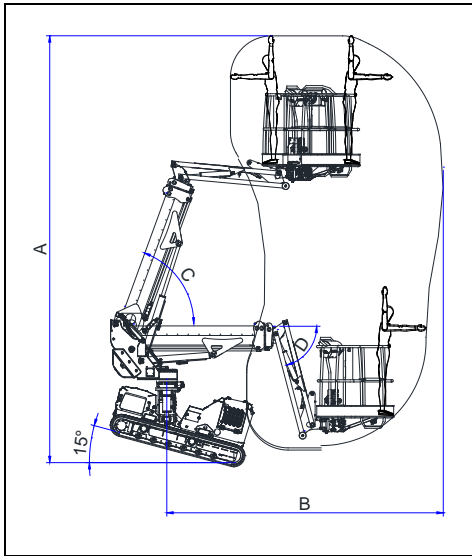


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 140 kg	12,2	m	40' 0"	ft
B	Maximale Arbeitshöhe - 230 kg	11,0	m	36' 0"	ft
C	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	4,5	m	14' 9"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	5,3	m	17' 4"	ft
E	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	6,1	m	20' 0"	ft

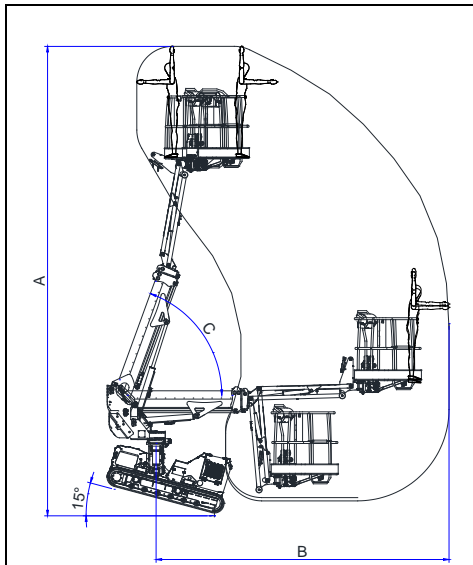


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 140 kg	12,1	m	39' 8"	ft
B	Maximale Arbeitshöhe - 230 kg	11,9	m	39' 0"	ft
C	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	4,9	m	16' 0"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	5,7	m	18' 4"	ft
E	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	6,6	m	21' 7"	ft

2.1.6.2 JIBBI 1250 Arbeitsdiagramme auf der maximalen Spur Übersetzung erlaubt.

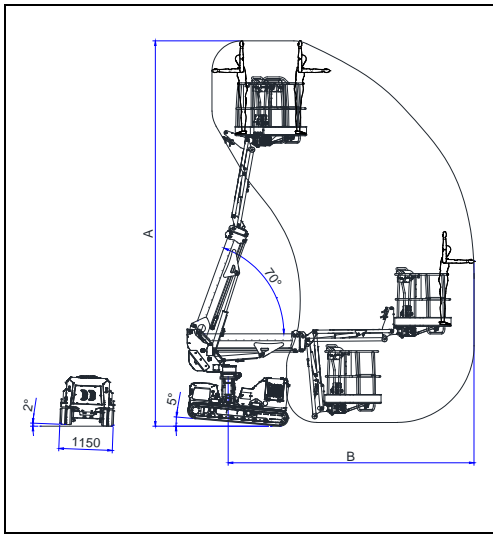


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 230 kg	6,7	m	22' 0"	ft
B	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	4,3	m	14' 1"	ft
C	Max. Winkel der Armhebung	70	°	70	°
D	Heben des Auslegers mit maximalem Winkel	75	°	75	°

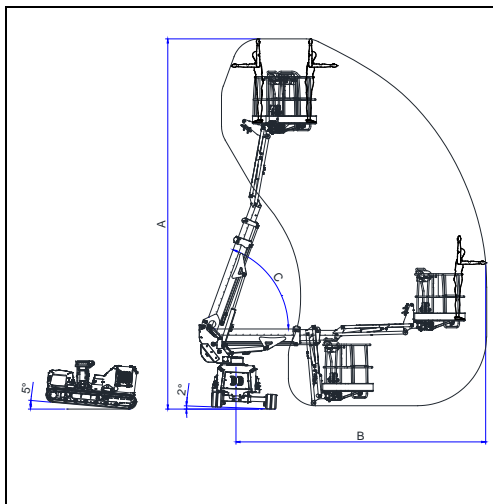


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 170 kg	8,4	m	22' 6"	ft
B	Maximale Arbeitsreichweite - 170 kg	5,3	m	17' 5"	ft
C	Max. Winkel der Armhebung	70	°	70	°

2.1.6.3 JIBBI 1250 Arbeitsdiagramme mit reduzierter Spur (Tragfähigkeit 140 kg).
Übersetzung gehemmt

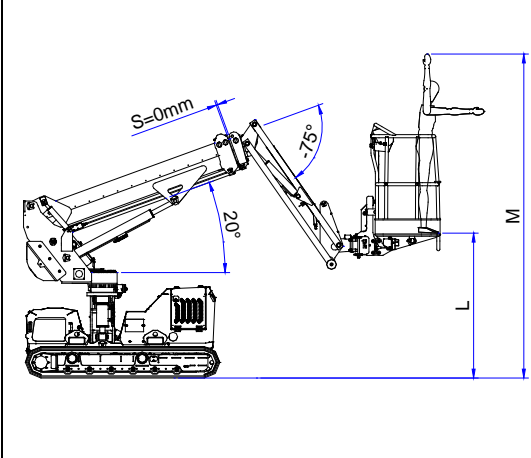


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 140 kg	8,3	m	27' 3"	ft
B	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	5,3	m	17' 5"	ft
C	Max. Winkel der Armhebung	70	°	70	°



		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 140 kg	8,9	m	29' 2"	ft
B	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	6,0	m	19' 8"	ft
C	Max. Winkel der Armhebung	70	°	70	°

2.1.6.4 JIBBI 1250-Transportkonfiguration.



		Metrisch		Kaiserliche	
L	Maximale Höhe der Lauffläche	1,62	m	5' 4"	ft
M	Maximale Arbeitshöhe	3,5	m	11' 6"	ft

2.2 JIBBI 1250RT.

2.2.1 Allgemeine technische Daten JIBBI 1250 RT.

Maße:	Metrisch		Kaiserliche	
Maximale Arbeitshöhe (1)	12,4	m	40' 8"	ft
Maximale Höhe der Lauffläche (1)	10,4	m	34' 1"	ft
Maximale Arbeitsreichweite von der Mitte des Großwälzlagers (1)	6,9	m	22' 8"	ft
Maximale Plattformkapazität (m)	230	kg	500	Pfund
Maximale Personenzahl auf der Plattform (n)	2		2	
Masse an Ausrüstung und Materialien auf der Plattform (me)	70	kg	150	Pfund
Bodenfreiheit des Wagens	240	mm	9,6	Zoll
Turmdrehung	220	°	220	°
Drehung der Plattform	140	°	140	°
Maximale Höhe der Lauffläche für sicheres, schnelles Einführen	1,73	m	5' 8"	ft
Maximale Plattformgröße - Standard	1,40 x 0,74	m	4'7 " x 2'5 "	ft
Maximale Plattformgröße - optional	N / A,		N / A,	
Spurweite	2,18	m	7' 2"	ft
Maximale Transportlänge mit montierter Plattform	3,83	m	12' 7"	ft
Maximale Transportlänge bei demontierter Plattform	3,12	m	10' 3"	ft
Minimale Transporthöhe	2,09	m	6' 8"	ft
Maximale Transportbreite	2,18	m	7' 1"	ft
Abmessungen der Spur (Höhe x Breite) (2)	350 x 250	mm	14 x 10	Zoll
Fassungsvermögen des Hydrauliköltanks	37	L	9,6	gal
max. hydraulische Druckübersetzungsschaltung	215	Bar	3100	psi
Max. hydraulischer Druck Heben / Senken / Drehkreis	180	Bar	2610	psi
max. Hydraulikdruck-Teleskop-Ausfahr- / Einfahrkreis	120	Bar	1740	psi
Stabilitätsgrenzen:				
Maximale seitliche Neigung des Bodens mit erhöhter Plattform	fünfzehn	°	fünfzehn	°
Max. Längsneigung des Geländes mit erhöhter Plattform	fünfzehn	°	fünfzehn	°
Maximal zulässige Handkraft für 2 Personen auf der Plattform (1)	400	N	90	lbf
Maximal zulässige Handkraft für 1 Person auf der Plattform (1)	200	N	45	lbf
Maximale Windgeschwindigkeit	12,5	m / s	28	mph

- (1) Diese Daten sind immer den Arbeitsdiagrammen zu entnehmen, die für die verschiedenen Maschinenkonfigurationen gelten.
 (2) Standardmäßig schwarze Gummiketten; optional nicht markierende Gummiketten.

2.2.2 Technische Daten Version JIBBI 1250 EVO-RT - YANMAR 3TNM68-AS.

Dieselmotortyp: Yanmar 3TNM68-AS	Metrisch		Kaiserliche	
Zertifizierung	STUFE V			
Maschinengewicht (1)	2865	kg	6316	Pfund
Trockenmasse des Motors	104	kg	229	Pfund
Verschiebung	784	cm ³	48	Zoll ³
Nettoleistung	14,7	kW	20	PS
Netzstromregime	3600	g/Min	3600	U/min
Motorölmenge	2,5	L	0,65	gal
Treibstofftank Kapazität	24	L	6,2	gal
Spannung und Kapazität der Starterbatterie	12/54	V / Ah	12/54	V / Ah
Gewicht Starterbatterie	12,1	kg	27	Pfund
LWA-Schallleistung	104	dB A	104	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (interne Industrieumgebung)	84,5 ± 2,6	dB A	84,5 ± 2,6	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (Außenumgebung auf Asphalt)	79,5 ± 2,6	dB A	79,5 ± 2,6	dB A
Maximaler Spitzenpegel Lp Spitze	106,	dB C	106,	dB C
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners)	<2,5	m/s ²	<2,5	m/s ²
Ganzkörpervibration (auf Plattform - gemessen auf ebenem Boden) (2)	0,52 ± 0,10	m/s ²	0,52 ± 0,10	m/s ²
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners) (3)	0,59 ± 0,10	m/s ²	0,59 ± 0,10	m/s ²
Minimale Betriebstemperatur	-20	°C	-4	°F
Maximale Betriebstemperatur	+55	°C	+131	°F
Leistung:				
Maximale Steigung, die unter Transportbedingungen überwunden werden kann	25	°	25	°
Maximale Transfergeschwindigkeit in Transportstellung	2,5	km/h	1,6	mph
Maximale Transfergeschwindigkeit bei hochgestellter Plattform	0,4	km/h	0,2	mph
Vollständige Anstiegszeit der Plattform	60	s	60	s
Abstiegszeit für die gesamte Plattform	40	s	40	s
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	2,2	kW	3	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	14	A	14	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,5	kW	2	PS
Regime	1620	g/Min	1620	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	10	A	10	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,85	kW	2,5	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	28	A	28	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,5	kW	2	PS
Regime	1680	g/Min	1680	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	21,6	A	21,6	A

- (1) Das Gewicht der Maschine kann je nach dem Vorhandensein von optionalem Zubehör variieren. Beachten Sie die Daten auf dem Maschinenschild.
- (2) Werte beziehen sich auf die erhöhte Plattform.
- (3) Werte beziehen sich auf die Plattform in Transportstellung

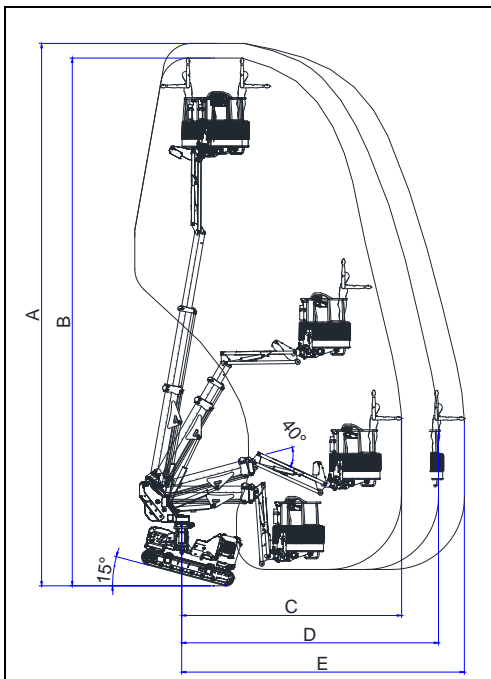
2.2.3 Technische Daten Version JIBBI 1250 EVO-RT - YANMAR 3TNV74-SDSA

Dieselmotortyp: Yanmar 3TNV74-SDSA	Metrisch		Kaiserliche	
	EPA Final Tier 4 - Stufe V			
Zertifizierung	EPA Final Tier 4 - Stufe V			
Maschinengewicht (1)	2865	kg	6316	Pfund
Trockenmasse des Motors	124	kg	270	Pfund
Verschiebung	993	cm ³	60	Zoll ³
Nettoleistung	14,2	kW	20	PS
Netzstromregime	3000	g/Min	3000	U/min
Motorölmenge	2,8	L	0,7	gal
Treibstofftank Kapazität	24	L	6,2	gal
Spannung und Kapazität der Starterbatterie	12/54	V / Ah	12/54	V / Ah
Gewicht Starterbatterie	12,1	kg	27	Pfund
LWA-Schallleistung	104	dB A	104	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (interne Industrieumgebung)	84,5 ± 2,6	dB A	84,5 ± 2,6	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (Außenumgebung auf Asphalt)	79,5 ± 2,6	dB A	79,5 ± 2,6	dB A
Maximaler Spitzenpegel Lp Spitze	106,0	dB C	106,0	dB C
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners)	<2,5	m/s ²	<2,5	m/s ²
Ganzkörpervibration (auf Plattform - gemessen auf ebenem Boden) (2)	0,52 ± 0,10	m/s ²	0,52 ± 0,10	m/s ²
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners) (3)	0,59 ± 0,10	m/s ²	0,59 ± 0,10	m/s ²
Minimale Betriebstemperatur	-20	°C	-4	°F
Maximale Betriebstemperatur	+55	°C	+131	°F
Leistung:				
Maximale Steigung, die unter Transportbedingungen überwunden werden kann	25	°	25	°
Maximale Transfergeschwindigkeit in Transportstellung	2,5	km/h	1,6	mph
Maximale Transfergeschwindigkeit bei hochgestellter Plattform	0,4	km/h	0,2	mph
Vollständige Anstiegszeit der Plattform	60	s	60	s
Abstiegszeit für die gesamte Plattform	40	s	40	s
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	2,2	kW	3	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	14	A	14	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,5	kW	2	PS
Regime	1620	g/Min	1620	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	10	A	10	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,85	kW	2,5	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	28	A	28	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,5	kW	2	PS
Regime	1680	g/Min	1680	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	21,6	A	21,6	A

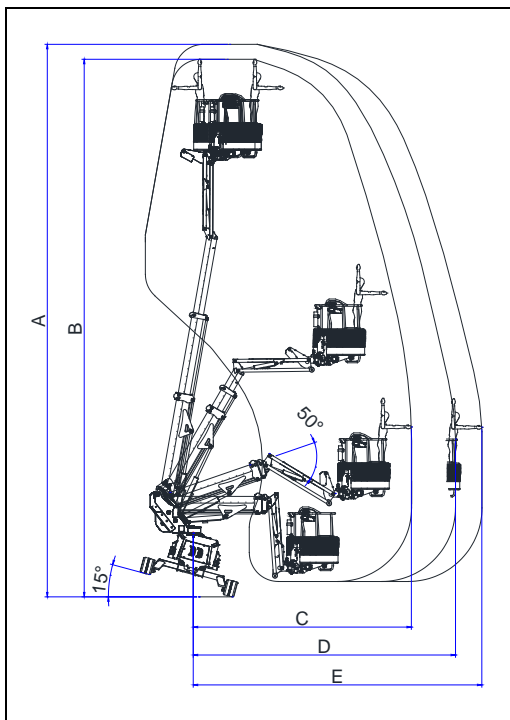
- (1) Das Gewicht der Maschine kann je nach dem Vorhandensein von optionalem Zubehör variieren. Beachten Sie die Daten auf dem Maschinenschild.
- (2) Werte beziehen sich auf die erhöhte Plattform.
- (3) Werte beziehen sich auf die Plattform in Transportstellung

2.2.4 JIBBI 1250 RT Arbeitsdiagramme.

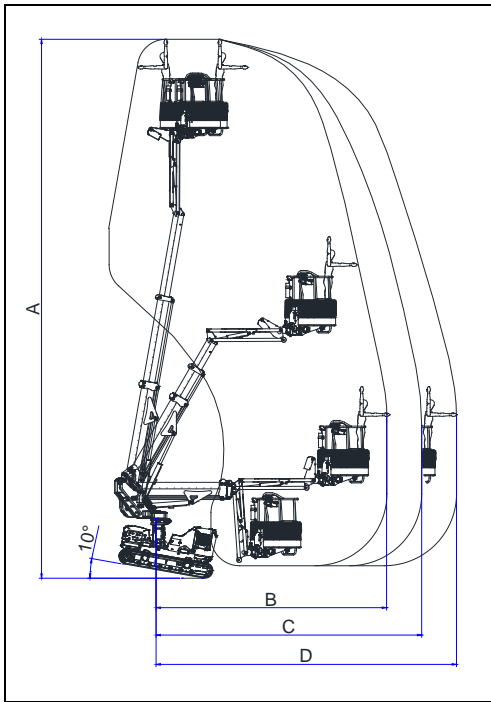
2.2.4.1 JIBBI 1250 RT Arbeitsdiagramme. Maximale Höhe und maximale Reichweite. Übersetzung gehemmt.



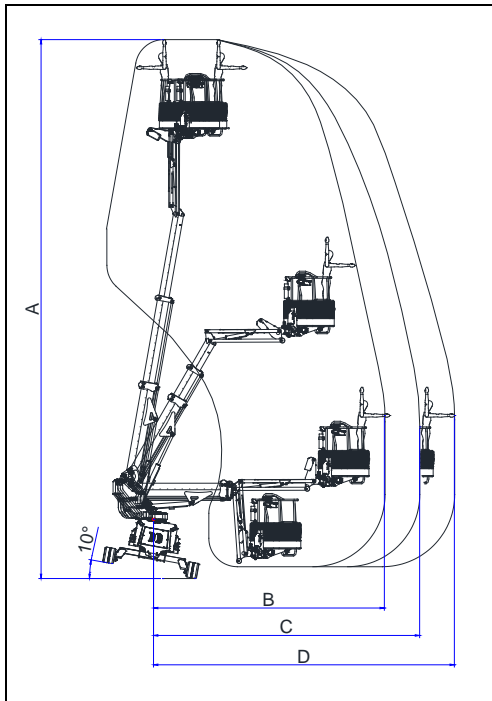
		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 140 kg	12,4	m	40' 8"	ft
B	Maximale Arbeitshöhe - 230 kg	12,1	m	39' 8"	ft
C	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	5,0	m	16' 5"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	5,9	m	19' 4"	ft
E	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	6,5	m	21' 4"	ft



		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 140 kg	12,4	m	40' 8"	ft
B	Maximale Arbeitshöhe - 230 kg	12,1	m	39' 8"	ft
C	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	4,9	m	16' 0"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	5,9	m	19' 4"	ft
E	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	6,5	m	21' 4"	ft

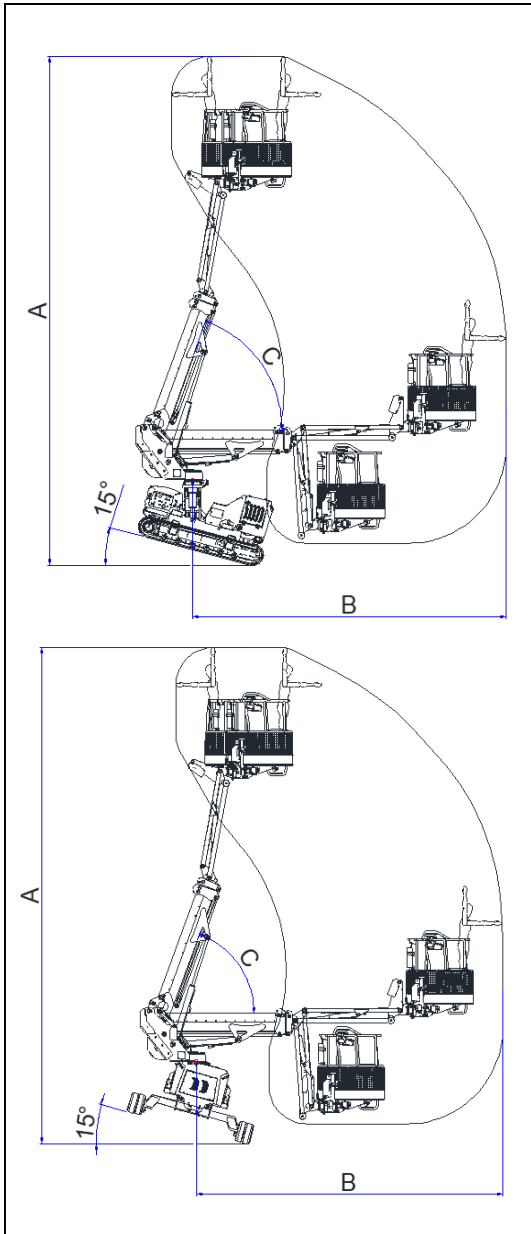


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 230 kg	12,3	m	40' 4"	ft
B	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	5,3	m	17' 5"	ft
C	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	6,1	m	20' 0"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	6,9	m	22' 8"	ft

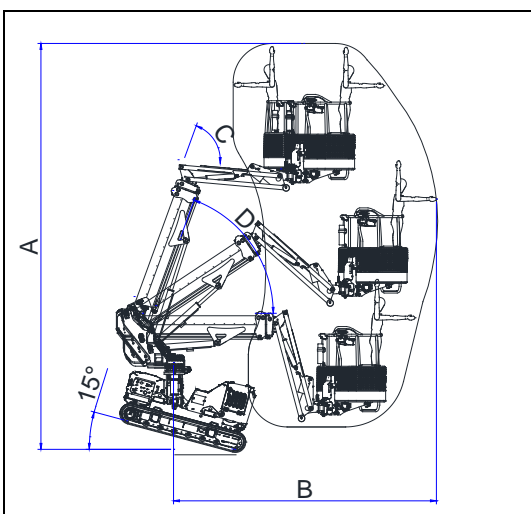


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 230 kg	12,3	m	40' 4"	ft
B	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	5,3	m	17' 5"	ft
C	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	6,1	m	20' 0"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	6,9	m	22' 8"	ft

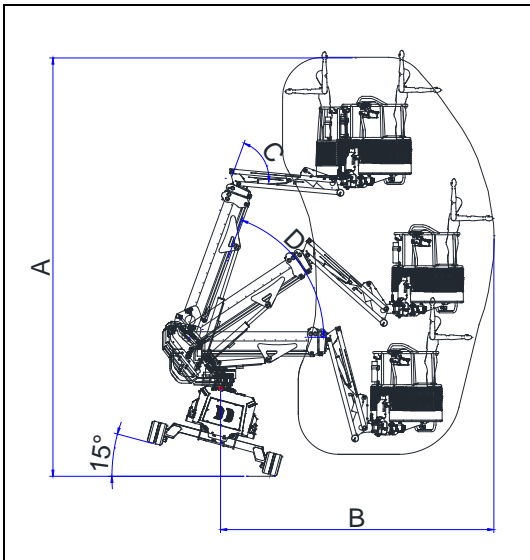
2.2.4.2 JIBBI 1250 RT Arbeitsdiagramme. Übersetzung erlaubt.



		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 140 kg	8,6	m	28' 3"	ft
B	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	5,3	m	17' 5"	ft
C	Max. Winkel der Armhebung	70	°	70	°

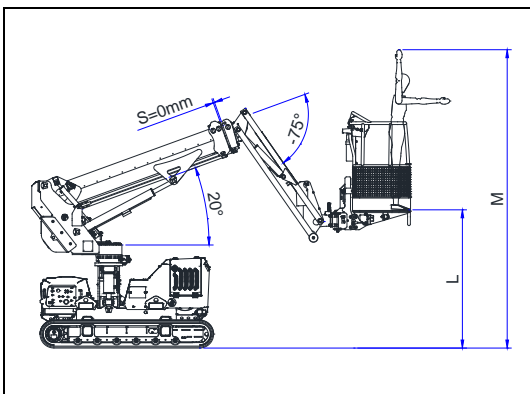


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 230 kg	6,8	m	22' 4"	ft
B	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	4,4	m	14' 5"	ft
C	Heben des Auslegers mit maximalem Winkel	75	°	75	°
D	Max. Winkel der Armhebung	70	°	70	°



		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 230 kg	6,8	m	22' 4"	ft
B	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	4,5	m	14' 9"	ft
C	Heben des Auslegers mit maximalem Winkel	75	°	75	°
D	Max. Winkel der Armhebung	70	°	70	°

2.2.4.3 JIBBI 1250 RT-Transportkonfiguration.



		Metrisch		Kaiserliche	
L	Maximale Höhe der Lauffläche	1,73	m	5' 8"	ft
M	Maximale Arbeitshöhe	3,73	m	12' 3"	ft

2.3 JIBBI1270

2.3.1 Allgemeine technische Daten JIBBI 1270

Maße:	Metrisch		Kaiserliche	
Maximale Arbeitshöhe (1)	12,3	m	40' 4"	ft
Maximale Höhe der Lauffläche (1)	10,3	m	33' 9"	ft
Maximale Arbeitsreichweite von der Mitte des Großwälzlagers (1)	8,2	m	27' 0"	ft
Maximale Plattformkapazität (m)	230	kg	500	Pfund
Maximale Personenzahl auf der Plattform (n)	2		2	
Masse an Ausrüstung und Materialien auf der Plattform (me)	70	kg	150	Pfund
Bodenfreiheit des Wagens	110	mm	5	Zoll
Turmdrehung	220	°	220	°
Drehung der Plattform	140	°	140	°
Maximale Höhe der Lauffläche für sicheres, schnelles Einführen	1,63	m	5' 4"	ft
Maximale Plattformgröße - Standard	1,40 x 0,74	m	4'7 "x2'5"	ft
Maximale Plattformgröße - optional	1,80 x 0,74	m	5'11 "x2'5"	ft
Spurbreite bei verlängerter Spur	1,95	m	6' 5"	ft
Spurweite bei eingefahrener Spur	1,15	m	3' 9"	ft
Maximale Transportlänge mit montierter Plattform	3,83	m	12' 6"	ft
Maximale Transportlänge bei demontierter Plattform	3,12	m	10' 2"	ft
Minimale Transporthöhe	1,99	m	6' 6"	ft
Maximale Transportbreite mit montierter Plattform - Standard	1,40	m	4' 7"	ft
Maximale Transportbreite bei montierter Plattform - Optional	1,80	m	5' 11"	ft
Maximale Transportbreite bei demontierter Plattform	1,15	m	3' 9"	ft
Abmessungen der Spur (Höhe x Breite) (2)	350 x 250	mm	13" x 9"	in
Fassungsvermögen des Hydrauliköltanks	37	L	9,6	gal
max. hydraulische Druckübersetzungsschaltung	215	Bar	3100	psi
Max. hydraulischer Druck Heben / Senken / Drehkreis	180	Bar	2610	psi
max. Hydraulikdruck-Teleskop-Ausfahr- / Einfahrkreis	120	Bar	1740	psi
Stabilitätsgrenzen:				
Max. Seitenneigung des Geländes mit erhöhter Plattform - breite Spur	fünfzehn	°	fünfzehn	°
Maximale Längsneigung des Geländes mit erhöhter Plattform - breite Spur	fünfzehn	°	fünfzehn	°
Maximal zulässige Handkraft für 2 Personen auf der Plattform (1)	400	N	90	lbf
Maximal zulässige Handkraft für 1 Person auf der Plattform (1)	200	N	45	lbf
Maximale Windgeschwindigkeit	12,5	m / s	28	mph

(1) Diese Daten sind immer den Arbeitsdiagrammen zu entnehmen, die für die verschiedenen Maschinenkonfigurationen gelten.

(2) Standardmäßig schwarze Gummiketten; optional nicht markierende Gummiketten.

2.3.2 Technische Daten Version JIBBI 1270 EVO - YANMAR 3TNM68-AS

Technische Daten	Metrisch		Kaiserliche	
Dieselmotortyp: Yanmar 3TNM68-AS				
Zertifizierung	STUFE-V			
Maschinengewicht (1)	3620	kg	7981	Pfund
Trockenmasse des Motors	104	kg	229	Pfund
Verschiebung	784	cm ³	48	in ³
Nettleistung	14,7	kW	20	PS
Netzstromregime	3600	g/Min	3600	U/min
Motorölmenge	2,5	L	0,65	gal
Treibstofftank Kapazität	24	L	6,2	gal
Spannung und Kapazität der Starterbatterie	12/54	V / Ah	12/54	V / Ah
Gewicht Starterbatterie	12,1	kg	27	Pfund
LWA-Schalleistung	104	dB A	104	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (interne Industrieumgebung)	84,5 ± 2,6	dB A	84,5 ± 2,6	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (Außenumgebung auf Asphalt)	79,5 ± 2,6	dB A	79,5 ± 2,6	dB A
Maximaler Spitzenpegel Lp Spitze	106,0	dB A	106,0	dB A
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners)	<2,5	m/s ²	<2,5 m/s ²	m/s ²
Ganzkörpervibration (auf Plattform - gemessen auf ebenem Boden) (2)	0,52 ± 0,10	m/s ²	0,52 ± 0,10	m/s ²
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners) (3)	0,59 ± 0,10	m/s ²	0,59 ± 0,10	m/s ²
Minimale Betriebstemperatur	-20	°C	-4	°F
Maximale Betriebstemperatur	+55	°C	+131	°F
Leistung:				
Maximale Steigung, die unter Transportbedingungen überwunden werden kann	25	°	25	°
Maximale Transfergeschwindigkeit in Transportstellung	2,5	km/h	1,6	mph
Maximale Transfergeschwindigkeit bei hochgestellter Plattform	0,4	km/h	0,2	mph
Vollständige Anstiegszeit der Plattform	60	s	60	s
Abstiegszeit für die gesamte Plattform	40	s	40	s
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	2,2	kW	3	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	14	A	14	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,5	kW	2	PS
Regime	1620	g/Min	1620	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	10	A	10	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,85	kW	2,5	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	28	A	28	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,5	kW	2	PS
Regime	1680	g/Min	1680	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	21,6	A	21,6	A

- (1) Das Gewicht der Maschine kann je nach dem Vorhandensein von optionalem Zubehör variieren. Beachten Sie die Daten auf dem Maschinenschild.
- (2) Werte beziehen sich auf die erhöhte Plattform.
- (3) Werte beziehen sich auf die Plattform in Transportstellung.

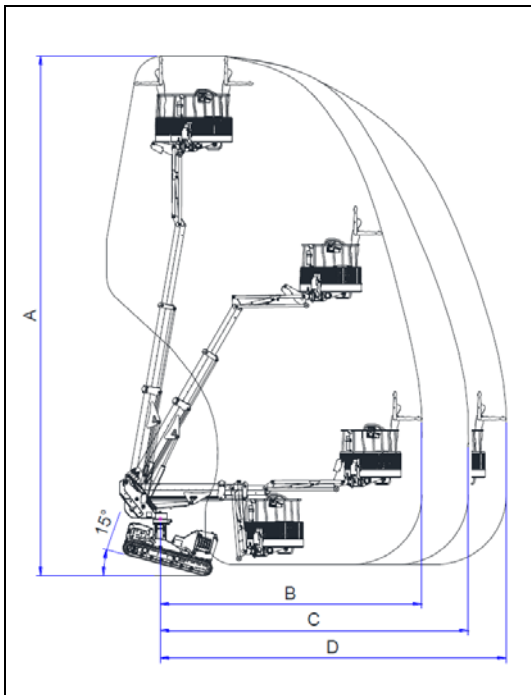
2.3.3 Technische Daten Version JIBBI 1270 EVO - YANMAR 3TNV74-SDSA

Technische Daten	Metrisch		Kaiserliche	
Dieselmotortyp: Yanmar 3TNV74-SDSA				
Zertifizierung	EPA Final Tier 4 - Stufe V			
Maschinengewicht (1)	3620	kg	7981	Pfund
Trockenmasse des Motors	124	kg	270	Pfund
Verschiebung	993	cm ³	60	Zoll ³
Nettleistung	14,2	kW	20	PS
Netzstromregime	3000	g/Min	3000	U/min
Motorölmenge	2,8	L	0,7	gal
Treibstofftank Kapazität	24	L	6,2	gal
Spannung und Kapazität der Starterbatterie	12/54	V / Ah	12/54	V / Ah
Gewicht Starterbatterie	12,1	kg	27	Pfund
LWA-Schallleistung	104	dB A	104	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (interne Industrieumgebung)	84,5 ± 2,6	dB A	84,5 ± 2,6	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (Außenumgebung auf Asphalt)	79,5 ± 2,6	dB A	79,5 ± 2,6	dB A
Maximaler Spitzenpegel Lp Spitze	106,0	dB C	106,0	dB C
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners)	<2,5	m/s ²	<2,5	m/s ²
Ganzkörpervibration (auf Plattform - gemessen auf ebenem Boden) (2)	0,52 ± 0,10	m/s ²	0,52 ± 0,10	m/s ²
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners) (3)	0,59 ± 0,10	m/s ²	0,59 ± 0,10	m/s ²
Minimale Betriebstemperatur	-20	°C	-4	°F
Maximale Betriebstemperatur	+55	°C	+131	°F
Leistung:				
Maximale Steigung, die unter Transportbedingungen überwunden werden kann	25	°	25	°
Maximale Transfergeschwindigkeit in Transportstellung	2,5	km/h	1,6	mph
Maximale Transfergeschwindigkeit bei hochgestellter Plattform	0,4	km/h	0,2	mph
Vollständige Anstiegszeit der Plattform	60	s	60	s
Abstiegszeit für die gesamte Plattform	40	s	40	s
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	2,2	kW	3	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	14	A	14	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,5	kW	2	PS
Regime	1620	g/Min	1620	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	9,9	A	10	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,85	kW	2,5	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	28	A	28	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,5	kW	2	PS
Regime	1680	g/Min	1680	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	21,6	A	21,6	A

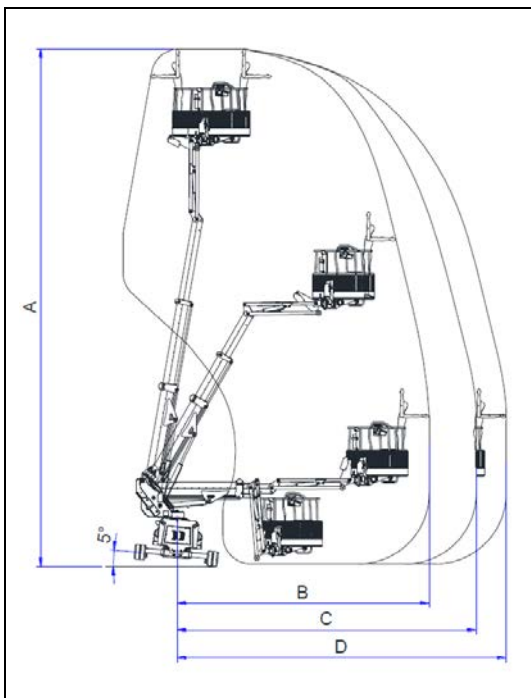
- (1) Das Gewicht der Maschine kann je nach dem Vorhandensein von optionalem Zubehör variieren. Beachten Sie die Daten auf dem Maschinenschild.
- (2) Werte beziehen sich auf die erhöhte Plattform.
- (3) Werte beziehen sich auf die Plattform in Transportstellung.

2.3.4 JIBBI 1270 Arbeitsdiagramme

2.3.4.1 JIBBI 1270 Arbeitsdiagramme mit maximaler Spur. Übersetzung gehemmt.

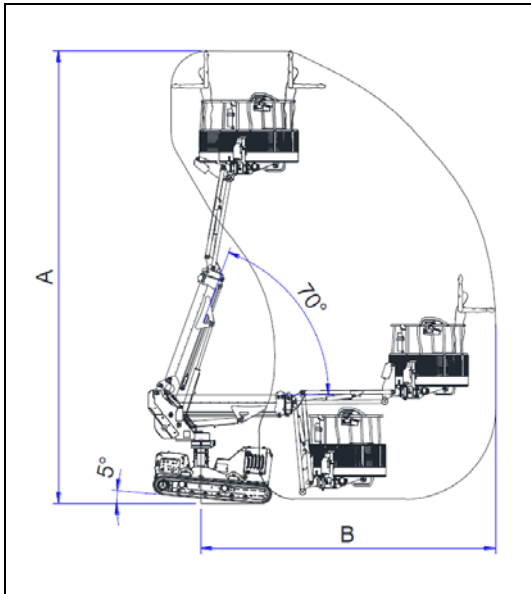


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe	12,3	m	39' 4"	ft
B	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	6,2	m	20' 4"	ft
C	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	7,3	m	24' 0"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	8,2	m	27' 0"	ft



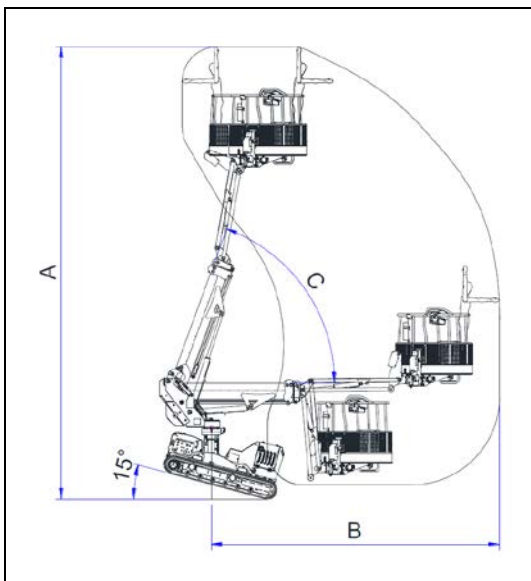
		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe	12,1	m	39' 8"	ft
B	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	5,9	m	19' 4"	ft
C	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	7	m	23' 0"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	7,7	m	25' 3"	ft

2.3.4.2 JIBBI 1270 Arbeitsdiagramme mit reduzierter Spur. Übersetzung gehemmt.

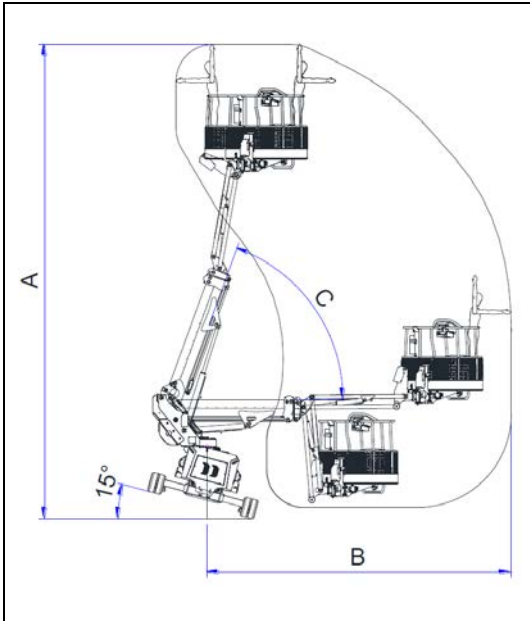


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe	8,3	m	27' 3"	ft
B	Maximale Arbeitsreichweite	5,4	m	17' 9"	ft

2.3.4.3 JIBBI 1270 Arbeitsdiagramme mit maximaler Spur. Übersetzung erlaubt.

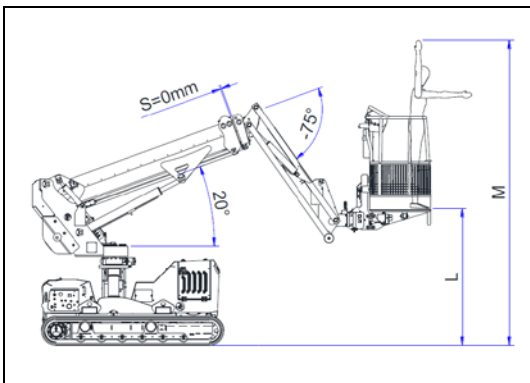


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe	8,5	m	28' 0"	ft
B	Maximale Arbeitsreichweite	5,4	m	17' 8"	ft
C	Maximaler Winkel der Armhebung	70	°	70	°



		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe	8,4	m	27' 7"	ft
B	Maximale Arbeitsreichweite	5,4	m	17' 9"	ft
C	Maximaler Winkel der Armhebung	70	°	70	°

2.3.4.4 JIBBI 1270-Transportkonfiguration.



		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Höhe der Lauffläche	1,63	m	5' 4"	ft
B	Maximale Arbeitshöhe	3,63	m	12' 0"	ft

2.4 JIBBI U-1570.

2.4.1 Allgemeine technische Daten JIBBI U-1570.

Maße:	Metrisch		Kaiserliche	
Maximale Arbeitshöhe (1)	15,2	m	50' 0"	ft
Maximale Höhe der Lauffläche (1)	13,2	m	43' 4"	ft
Maximale Arbeitsreichweite von der Mitte des Großwälzlagers (1)	9,6	m	31' 6"	ft
Maximale Plattformkapazität (m)	250	kg	550	Pfund
Maximale Personenzahl auf der Plattform (n)	2		2	
Masse an Ausrüstung und Materialien auf der Plattform (me)	70	kg	155	Pfund
Bodenfreiheit des Wagens	120	mm	4,8	Zoll
Turmdrehung	220	°	220	°
Drehung der Plattform	180	°	180	°
Maximale Höhe der Lauffläche für sicheres, schnelles Einführen	1,71	m	5' 7"	ft
Maximale Plattformgröße	1,40 x 0,74	m	4'7 " x 2'5 "	ft
Spurbreite bei verlängerter Spur	2,45	m	8' 0"	ft
Spurweite mit Zwischenspur 1	2,19	m	7' 2"	ft
Spurweite mit Zwischenspur 2	1,98	m	6' 6"	ft
Spurweite mit Zwischenspur 3	1,90	m	6' 3"	ft
Spurweite bei eingefahrener Spur	1,35	m	4' 5"	ft
Maximale Transportlänge mit montierter Plattform	5,08	m	16' 7"	ft
Maximale Transportlänge bei demontierter Plattform	N / A,	m	N / A.	ft
Minimale Transporthöhe	1,99	m	6' 6"	ft
Maximale Transportbreite bei montierter Plattform	1,40	m	4' 7"	ft
Maximale Transportbreite bei demontierter Plattform	N / A,	m	N / A.	ft
Abmessungen der Spur (Höhe x Breite) (2)	350 x 250	mm	14x10	Zoll
Fassungsvermögen des Hydrauliköltanks	37	L	10	gal
max. hydraulische Druckübersetzungsschaltung	215	Bar	3120	psi
Max. hydraulischer Druck Heben / Senken / Drehkreis	200	Bar	2900	psi
max. Hydraulikdruck-Teleskop-Ausfahr- / Einfahrkreis	160	Bar	525	psi
Stabilitätsgrenzen:				
Maximale Längsneigung des Geländes unter Transportbedingungen - breite Spur	fünfzehn	°	fünfzehn	°
Max. Seitenneigung des Geländes mit erhöhter Plattform - breite Spur	fünfzehn	°	fünfzehn	°
Maximale Längsneigung des Geländes mit erhöhter Plattform - breite Spur	fünfzehn	°	fünfzehn	°
Maximal zulässige Handkraft für 2 Personen auf der Plattform (1)	400	N	90	lbf
Maximal zulässige Handkraft für 1 Person auf der Plattform (1)	200	N	45	lbf
Maximale Windgeschwindigkeit	12,5	M / s	28	mph

- (1) Diese Daten sind immer den Arbeitsdiagrammen zu entnehmen, die für die verschiedenen Maschinenkonfigurationen gelten.
 (2) Standardmäßig schwarze Gummiketten; optional nicht markierende Gummiketten.

2.4.2 Technische Daten Version JIBBI U-1570 EVO - YANMAR 3TNM68-AS.

Technische Daten	Metrisch		Kaiserliche	
Dieselmotortyp: Yanmar 3TNM68-AS				
Zertifizierung	STUFE V			
Maschinengewicht (1):	2880	kg	6349	Pfund
Trockenmasse des Motors	104	kg	229	Pfund
Verschiebung	784	cm ³	48	Zoll ³
Nettleistung	14,7	kW	20	PS
Netzstromregime	3600	g/Min	3600	U/min
Motorölmenge	2,5	L	0,65	gal
Treibstofftank Kapazität	24	L	6,2	gal
Spannung und Kapazität der Starterbatterie	12/54	V / Ah	12/54	V / Ah
Gewicht Starterbatterie	12,1	kg	27	Pfund
LWA-Schalleistung	104	dB A	104	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (interne Industrieumgebung)	84,5 ± 2,6	dB A	84,5 ± 2,6	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (Außenumgebung auf Asphalt)	79,5 ± 2,6	dB A	79,5 ± 2,6	dB A
Maximaler Spitzenpegel Lp Spitze	106,0	dB C	106,0	dB C
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners)	<2,5	m/s ²	<2,5	m/s ²
Ganzkörpervibration (auf Plattform - gemessen auf ebenem Boden) (2)	0,52 ± 0,10	m/s ²	0,52 ± 0,10	m/s ²
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners) (3)	0,59 ± 0,10	m/s ²	0,59 ± 0,10	m/s ²
Minimale Betriebstemperatur	-20	°C	-4	°F
Maximale Betriebstemperatur	+55	°C	+131	°F
Leistung:				
Maximale Steigung, die unter Transportbedingungen überwunden werden kann	25	°	25	°
Maximale Transfargeschwindigkeit in Transportstellung	2,5	km/h	1,6	mph
Maximale Transfargeschwindigkeit bei hochgestellter Plattform	0,4	km/h	0,2	mph
Vollständige Anstiegszeit der Plattform	120	s	120	s
Abstiegszeit für die gesamte Plattform	80	s	80	s
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	2,2	kW	3	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	14	A	14	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,5	kW	2	PS
Regime	1620	g/Min	1620	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	10	A	10	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,85	kW	2,5	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	28	A	28	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,5	kW	2	PS
Regime	1680	g/Min	1680	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	21,6	A	21,6	A

- (1) Das Gewicht der Maschine kann je nach dem Vorhandensein von optionalem Zubehör variieren. Beachten Sie die Daten auf dem Maschinenschild.
- (2) Werte beziehen sich auf die erhöhte Plattform.
- (3) Werte beziehen sich auf die Plattform in Transportstellung.

2.4.3 Technische Daten Version JIBBI U-1570 EVO - YANMAR 3TNV74-SDSA.

Technische Daten	Metrisch		Kaiserliche	
Dieselmotortyp: Yanmar 3TNV74-SDSA				
Zertifizierung	EPA Final Tier 4 - Stufe V			
Maschinengewicht (1)	2880	kg	6349	Pfund
Trockenmasse des Motors	124	kg	270	Pfund
Verschiebung	993	cm ³	60	Zoll ³
Nettleistung	14,2	kW	20	PS
Netzstromregime	3000	g/Min	3000	U/min
Motorölmenge	2,8	L	0,7	gal
Treibstofftank Kapazität	24	L	6,2	gal
Spannung und Kapazität der Starterbatterie	12/54	V / Ah	12/54	V / Ah
Gewicht Starterbatterie	12,1	kg	27	Pfund
LWA-Schallleistung	104	dB A	104	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (interne Industrieumgebung)	84,5 ± 2,6	dB A	84,5 ± 2,6	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (Außenumgebung auf Asphalt)	79,5 ± 2,6	dB A	79,5 ± 2,6	dB A
Maximaler Spitzenpegel Lp Spitze	106,0	dB C	106,0	dB C
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners)	<2,5	m/s ²	<2,5	m/s ²
Ganzkörpervibration (auf Plattform - gemessen auf ebenem Boden) (2)	0,52 ± 0,10	m/s ²	0,52 ± 0,10	m/s ²
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners) (3)	0,59 ± 0,10	m/s ²	0,59 ± 0,10	m/s ²
Minimale Betriebstemperatur	-20	°C	-4	°F
Maximale Betriebstemperatur	+55	°C	+131	°F
Leistung:				
Maximale Steigung, die unter Transportbedingungen überwunden werden kann	25	°	25	°
Maximale Transfergeschwindigkeit in Transportstellung	2,5	km/h	1,6	mph
Maximale Transfergeschwindigkeit bei hochgestellter Plattform	0,4	km/h	0,2	mph
Vollständige Anstiegszeit der Plattform	120	s	120	s
Abstiegszeit für die gesamte Plattform	80	s	80	s
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	2,2	kW	3	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	14	A	14	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,5	kW	2	PS
Regime	1620	g/Min	1620	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	10	A	10	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,85	kW	2,5	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	28	A	28	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,5	kW	2	PS
Regime	1680	g/Min	1680	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	21,6	A	21,6	A

- (1) Das Gewicht der Maschine kann je nach dem Vorhandensein von optionalem Zubehör variieren. Beachten Sie die Daten auf dem Maschinenschild.
- (2) Werte beziehen sich auf die erhöhte Plattform.
- (3) Werte beziehen sich auf die Plattform in Transportstellung.

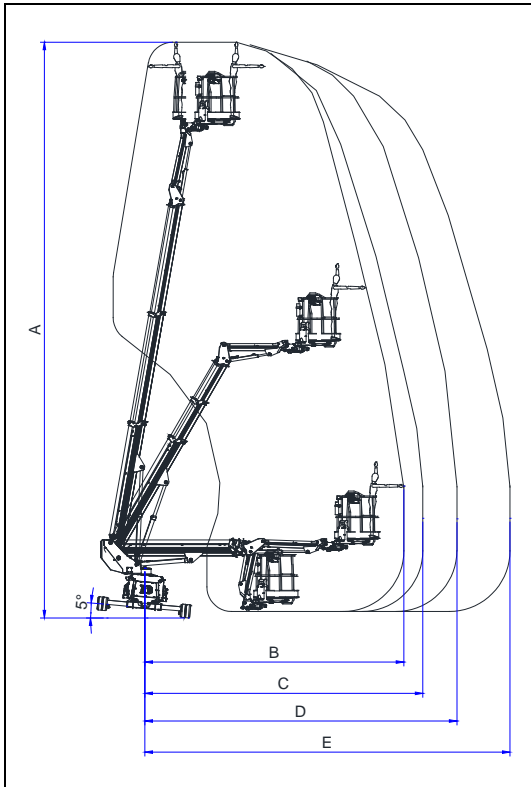
2.4.4 Technische Daten JIBBI U-1570 LTH-Version.

Technische Daten	Metrisch		Kaiserliche	
Lithiumbatterie - LiFePO4				
Maschinengewicht (1)	2935	kg	6471	Pfund
Nennspannung der Batterie	48	V	48	V
Nennkapazität der Batterie	300	Ah	300	Ah
Batteriegewicht	170	kg	375	Pfund
Batteriegröße	780 x 550 h = 455	mm	31 x 22 h = 18	Zoll
Batterielebensdauer (4)	≥2000	Zyklen	≥2000	Zyklen
Einphasiges Batterieladegerät	48/20	V/A	48/20	V/A
Netzspannung für einphasiges Batterieladegerät	110-220 / 50-60	V/Hz	110-220 / 50-60	V/Hz
Maximaler vom Ladegerät aufgenommener Strom	10,5	A	10,5	A
Maximaler vom Ladegerät gelieferter Strom	20	A	20	A
Elektrische Pumpenleistung	4	kW	4	kW
Maximale Stromaufnahme der elektrischen Pumpe	160	A	160	A
LWA-Schallleistung	87	dB A	87	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (interne Industrieumgebung)	80	dB A	80	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (Außenumgebung auf Asphalt)	75	dB A	75	dB A
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners)	<2,5	m/s ²	<2,5	m/s ²
Ganzkörpervibration (auf Plattform - gemessen auf ebenem Boden) (2)	0,52 ± 0,10	m/s ²	0,52 ± 0,10	m/s ²
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners) (3)	0,59 ± 0,10	m/s ²	0,59 ± 0,10	m/s ²
Minimale Betriebstemperatur der Maschine	-20	°C	-4	°F
Maximale Betriebstemperatur der Maschine	+55	°C	+131	°F
Mindesttemperatur für das Aufladen der Lithiumbatterie (5)	0	°C	32	°F
Maximale Temperatur zum Aufladen der Lithium-Batterie	+55	°C	+131	°F
Leistung:				
Maximale Steigung, die unter Transportbedingungen überwunden werden kann	25	°	25	°
Maximale Transfargeschwindigkeit in Transportstellung	2,5	km/h	1,6	mph
Maximale Transfargeschwindigkeit bei hochgestellter Plattform	0,4	km/h	0,2	mph
Vollständige Anstiegszeit der Plattform	120	s	120	s
Abstiegszeit für die gesamte Plattform	80	s	80	s
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	2,2	kW	3	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	14	A	14	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,5	kW	2	PS
Regime	1620	g/Min	1620	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	10	A	10	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,85	kW	2,5	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	28	A	28	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,5	kW	2	PS
Regime	1680	g/Min	1680	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	21,6	A	21,6	A

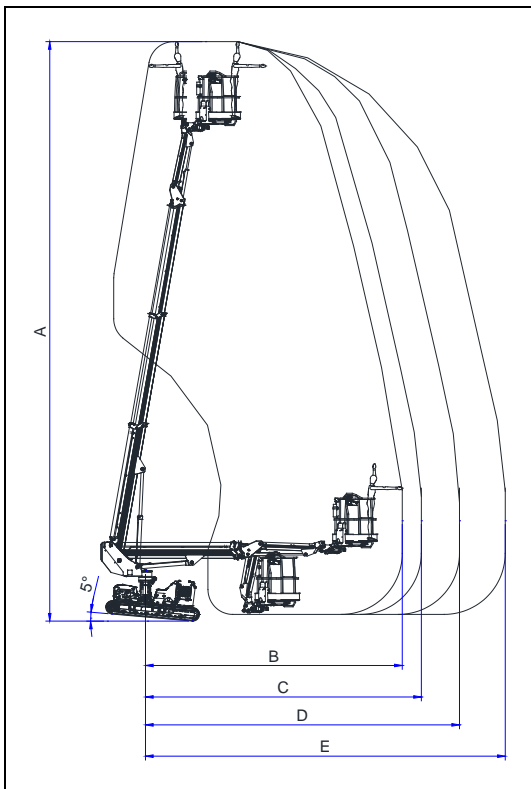
- (1) Das Gewicht der Maschine kann je nach dem Vorhandensein von optionalem Zubehör variieren. Beachten Sie die Daten auf dem Maschinenschild.
- (2) Werte beziehen sich auf die erhöhte Plattform.
- (3) Werte beziehen sich auf die Plattform in Transportstellung
- (4) Deklarierter Wert bei 80 % DOD und rechtzeitiger Wartung
- (5) Bei niedrigeren Temperaturen verringert sich der Ladestrom erheblich, was zu einer Verlängerung der Gesamtladezeit führt.

2.4.5 JIBBI U-1570 Arbeitsdiagramme (alle Versionen).

2.4.5.1 JIBBI U-1570 Arbeitsdiagramme mit maximaler Spur. Übersetzung gehemmt.

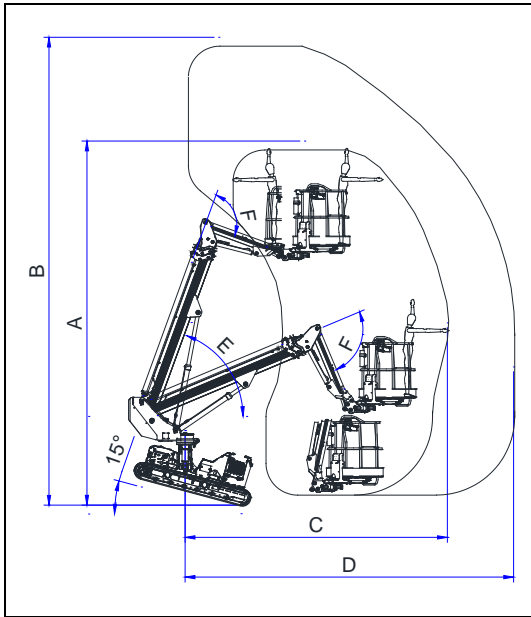


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 250 kg	15,2	m	50' 0"	ft
B	Maximale Arbeitsreichweite - 250 kg	6,8	m	22' 4"	ft
C	Maximale Arbeitsreichweite - 200 kg	7,3	m	24' 0"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	8,2	m	27' 0"	ft
E	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	9,6	m	31' 6"	ft

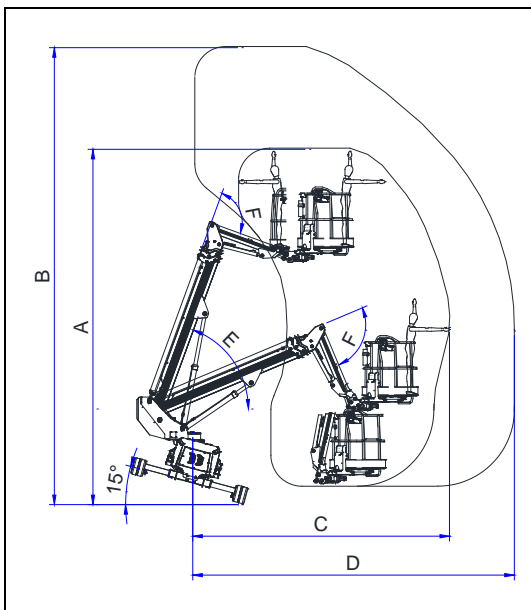


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 250 kg	15,2	m	50' 0"	ft
B	Maximale Arbeitsreichweite - 250 kg	6,7	m	22' 0"	ft
C	Maximale Arbeitsreichweite - 200 kg	7,2	m	23' 7"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	8,2	m	27' 0"	ft
E	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	9,4	m	31' 0"	ft

2.4.5.2 JIBBI U-1570 Arbeitsdiagramme mit maximaler Spur. Übersetzung erlaubt.

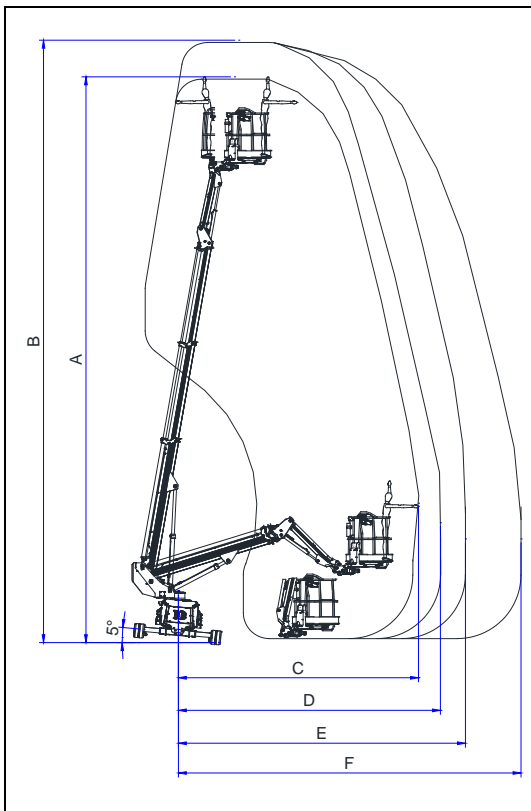


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 250 kg	7,4	m	24' 3"	ft
B	Maximale Arbeitshöhe - 170 kg	9,6	m	31' 6"	ft
C	Maximale Arbeitsreichweite - 250 kg	5,4	m	17' 9"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 170 kg	6,7		22' 0"	
E	Max. Winkel der Armhebung	70	°	70	°
F	Heben des Auslegers mit maximalem Winkel	90	°	70	°

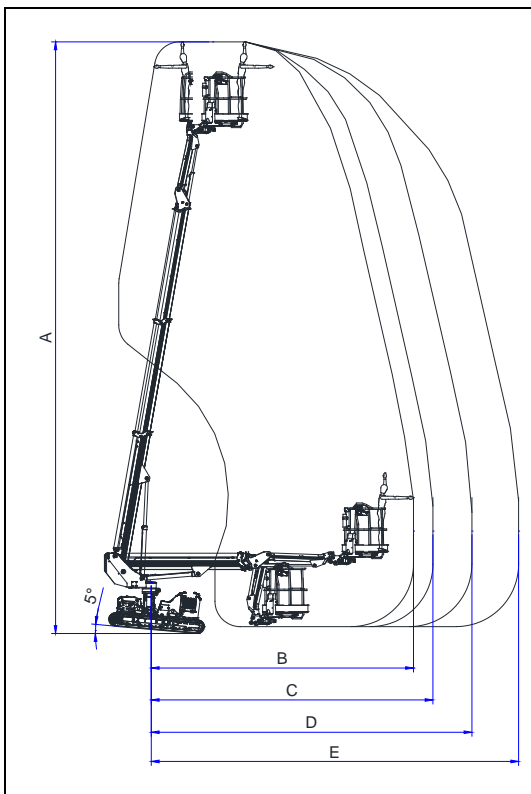


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 250 kg	7,3	m	24' 0"	ft
B	Maximale Arbeitshöhe - 170 kg	9,6	m	31' 6"	ft
C	Maximale Arbeitsreichweite - 250 kg	5,4	m	17' 9"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 170 kg	6,7	m	22' 0"	Ft
E	Max. Winkel der Armhebung	70	°	70	°
F	Heben des Auslegers mit maximalem Winkel	90	°	90	°

2.4.5.3 JIBBI U-1570 Arbeitsdiagramme mit reduzierter Spurweite 2,19 m. Übersetzung gehemmt.

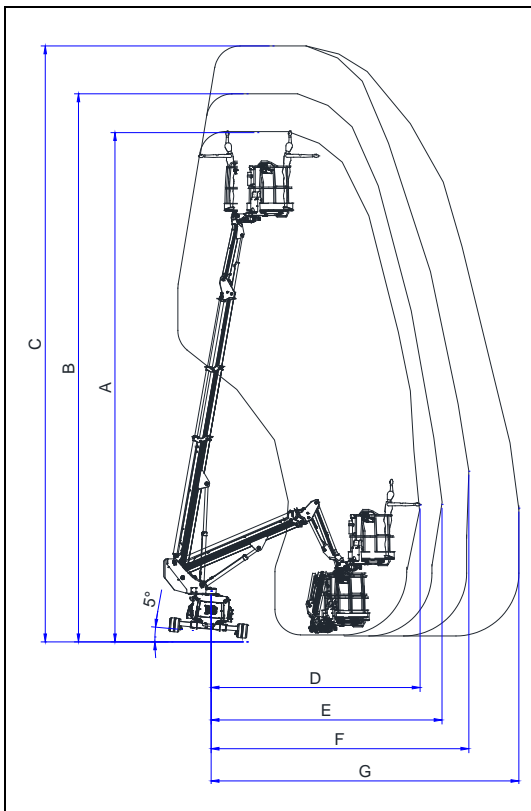


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 250 kg	14,2	m	46' 7"	ft
B	Maximale Arbeitshöhe - 200 kg	15,2	m	50' 0"	ft
C	Maximale Arbeitsreichweite - 250 kg	6,1	m	20' 0"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 200 kg	6,6	m	21' 8"	ft
E	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	7,2	m	23' 7"	ft
F	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	8,6	m	28' 3"	ft

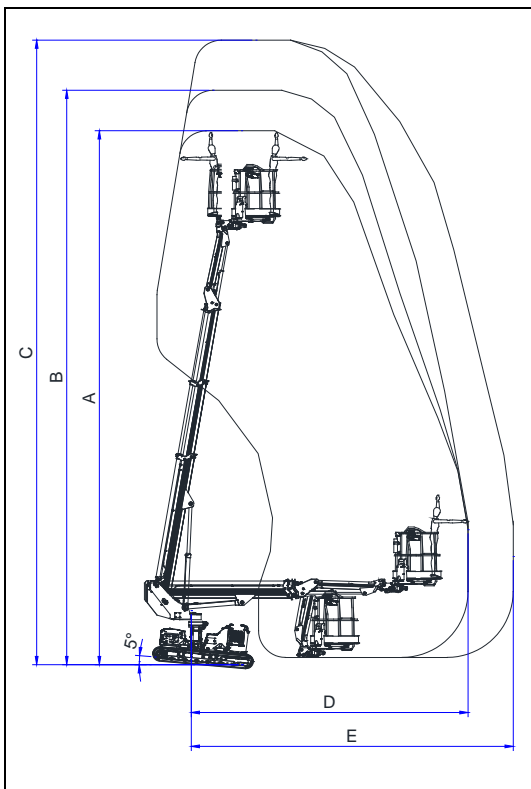


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 250 kg	15,2	m	50' 0"	ft
B	Maximale Arbeitsreichweite - 250 kg	6,7	m	22' 0"	ft
C	Maximale Arbeitsreichweite - 200 kg	7,2	m	23' 7"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	8,2	m	27' 0"	ft
E	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	9,4	m	31' 0"	ft

2.4.5.4 JIBBI U-1570 Arbeitsdiagramme mit reduzierter Spurweite 1,98 m. Übersetzung gehemmt.

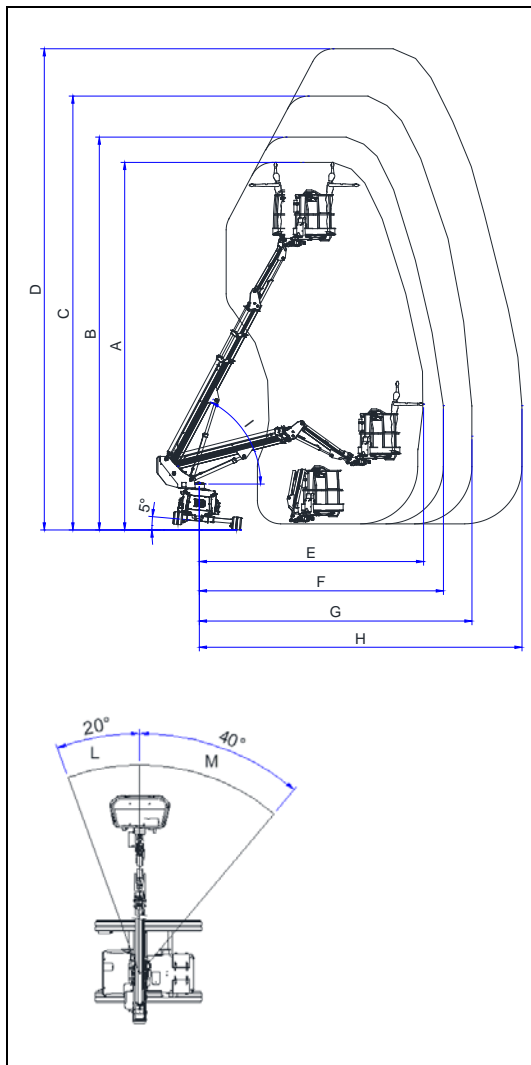


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 250 kg	12,9	m	42' 4"	ft
B	Maximale Arbeitshöhe - 200 kg	13,9	m	45' 7"	ft
C	Maximale Arbeitshöhe - 140 kg	15,2	m	50' 0"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 250 kg	5,3	m	17' 5"	ft
E	Maximale Arbeitsreichweite - 200 kg	5,9	m	19' 4"	ft
F	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	6,6	m	21' 8"	ft
G	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	7,8	m	25' 7"	ft



		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 250 kg	13,0	m	42' 8"	ft
B	Maximale Arbeitshöhe - 200 kg	14,0	m	46' 0"	ft
C	Maximale Arbeitshöhe - 140 kg	15,2	m	50' 0"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 250 kg	6,7	m	22' 0"	ft
E	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	7,8	m	25' 7"	ft

2.4.5.5 Arbeitsdiagramme JIBBI U-1570 mit reduzierter Spurweite 1,9 m asymmetrisch. Übersetzung gehemmt.

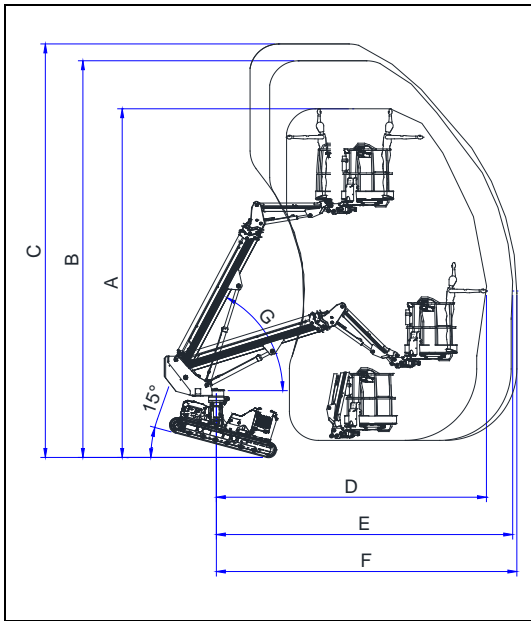


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 250 kg	10,3	m	33' 9"	ft
B	Maximale Arbeitshöhe - 200 kg	11,0	m	36' 0"	ft
C	Maximale Arbeitshöhe - 140 kg	12,1	m	39' 8"	ft
D	Maximale Arbeitshöhe - 140 kg	13,5	m	44' 3"	ft
E	Maximale Arbeitsreichweite - 250 kg	6,3	m	20' 8"	ft
F	Maximale Arbeitsreichweite - 200 kg	6,8	m	22' 4"	ft
G	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	7,6	m	25' 0"	ft
H	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	9,0	m	29' 6"	ft
I	Max. Winkel der Armhebung	62	°	62	°

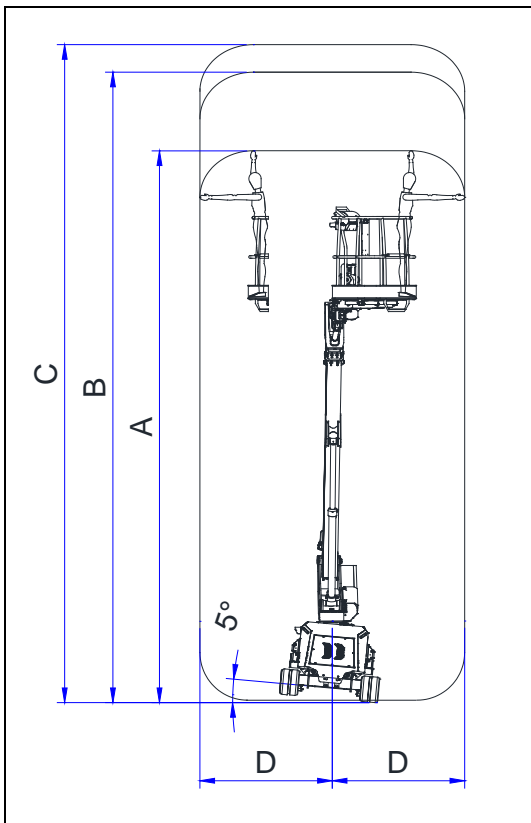


Hinweis: Die in der Tabelle angegebenen Daten beziehen sich auf die daneben angegebenen L- und M-Positionen, d. h. von der Seite der verlängerten Schiene.

2.4.5.6 JIBBI U-1570 Arbeitsdiagramme mit reduzierter Spurweite (1,35 m). Übersetzung gehemmt.

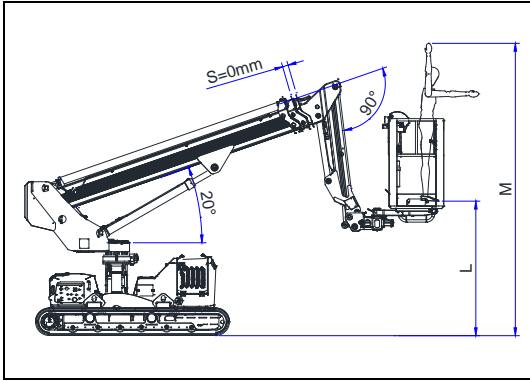


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 250 kg	7,8	m	25' 7"	ft
B	Maximale Arbeitshöhe - 200 kg	8,9	m	29' 2"	ft
C	Maximale Arbeitshöhe - 170 kg	9,3	m	30' 6"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 250 kg	6,1	m	20' 0"	ft
E	Maximale Arbeitsreichweite - 200 kg	6,6	m	21' 8"	ft
F	Maximale Arbeitsreichweite - 170 kg	6,7	m	22' 0"	ft
G	Max. Winkel der Armhebung	62	°	62	°



		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 250 kg	7,6	m	25' 0"	ft
B	Maximale Arbeitshöhe - 200 kg	8,6	m	28' 3"	ft
C	Maximale Arbeitshöhe - 170 kg	9,0	m	29' 6"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 250 kg	1,8	m	6' 0"	ft

2.4.5.7 JIBBI U-1570 Transportkonfiguration.



		Metrisch		Kaiserliche	
L	Maximale Höhe der Lauffläche	1,71	m	5' 7"	ft
M	Maximale Arbeitshöhe	3,71	m	12' 2"	ft

2.5 JIBBI 1670.

2.5.1 Allgemeine technische Daten JIBBI 1670.

Maße:	Metrisch		Kaiserliche	
Maximale Arbeitshöhe (1)	16,0	m	52' 6"	ft
Maximale Höhe der Lauffläche (1)	14,0	m	46' 0"	ft
Maximale Arbeitsreichweite von der Mitte des Großwäzlagers (1)	8,4	m	27' 7"	ft
Maximale Plattformkapazität (m)	230	kg	507	Pfund
Maximale Personenzahl auf der Plattform (n)	2		2	
Masse an Ausrüstung und Materialien auf der Plattform (me)	70	kg	155	Pfund
Bodenfreiheit des Wagens	120	mm	4,7	Zoll
Turmdrehung	220	°	220	°
Drehung der Plattform	140	°	140	°
Maximale Höhe der Lauffläche für sicheres, schnelles Einführen	1,89	m	6' 2"	ft
Maximale Plattformgröße - Standard	1,40 x 0,74	m	4'7 " x 2'5 "	ft
Maximale Plattformgröße - optional	1,80 x 0,74	m	6'0" x 2'5"	ft
Spurbreite bei verlängerter Spur	2,45	m	8' 0"	ft
Spurweite mit Zwischenspur 1	2,19	m	7' 2"	ft
Spurweite mit Zwischenspur 2	1,90	m	6' 2"	ft
Spurweite bei eingefahrener Spur	1,35	m	4' 5"	ft
Maximale Transportlänge mit montierter Plattform	5,17	m	17' 0"	ft
Maximale Transportlänge bei demontierter Plattform	4,47	m	14' 7"	ft
Minimale Transporthöhe	1,99	m	6' 6"	ft
Maximale Transportbreite mit montierter Plattform - Standard	1,40	m	4' 7"	ft
Maximale Transportbreite bei montierter Plattform - Optional	1,80	m	5' 0"	ft
Maximale Transportbreite bei demontierter Plattform	1,35	m	4' 5"	ft
Abmessungen der Spur (Höhe x Breite) (2)	350 x 250	mm	14 x 10	Zoll
Fassungsvermögen des Hydrauliköltanks	37	L	10	gal
max. hydraulische Druckübersetzungsschaltung	215	Bar	3120	psi
Max. hydraulischer Druck Heben / Senken / Drehkreis	180	Bar	2610	psi
max. Hydraulikdruck-Teleskop-Ausfahr- / Einfahrkreis	120	Bar	1740	psi
Stabilitätsgrenzen:				
Max. Seitenneigung des Geländes mit erhöhter Plattform - breite Spur	fünfzehn	°	fünfzehn	°
Maximale Längsneigung des Geländes mit erhöhter Plattform - breite Spur	fünfzehn	°	fünfzehn	°
Maximal zulässige Handkraft für 2 Personen auf der Plattform (1)	400	N	90	lbf
Maximal zulässige Handkraft für 1 Person auf der Plattform (1)	200	N	45	lbf
Maximale Windgeschwindigkeit	12,5	M / s	28	mph

- (1) Diese Daten sind immer den Arbeitsdiagrammen zu entnehmen, die für die verschiedenen Maschinenkonfigurationen gelten.
 (2) Standardmäßig schwarze Gummiketten; optional nicht markierende Gummiketten.

2.5.2 Technische Daten Version JIBBI 1670 EVO - YANMAR 3TNM68-AS.

Technische Daten	Metrisch		Kaiserliche	
Dieselmotortyp: Yanmar 3TNM68-AS				
Zertifizierung	STUFE V			
Maschinengewicht (1)	3850	kg	8488	Pfund
Trockenmasse des Motors	104	kg	229	Pfund
Verschiebung	784	cm ³	48	Zoll ³
Nettleistung	14,7	kW	20	PS
Netzstromregime	3600	g/Min	3600	U/min
Motorölmenge	2,5	L	0,65	gal
Treibstofftank Kapazität	24	L	6,2	gal
Spannung und Kapazität der Starterbatterie	12/54	V / Ah	12/54	V / Ah
Gewicht Starterbatterie	12,1	kg	27	Pfund
LWA-Schallleistung	104	dB A	104	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (interne Industrieumgebung)	84,5 ± 2,6	dB A	84,5 ± 2,6	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (Außenumgebung auf Asphalt)	79,5 ± 2,6	dB A	79,5 ± 2,6	dB A
Maximaler Spitzenpegel Lp Spitze	106,0	dB C	106,0	dB C
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners)	<2,5	m/s ²	<2,5	m/s ²
Ganzkörpervibration (auf Plattform - gemessen auf ebenem Boden) (2)	0,52 ± 0,10	m/s ²	0,52 ± 0,10	m/s ²
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners) (3)	0,59 ± 0,10	m/s ²	0,59 ± 0,10	m/s ²
Minimale Betriebstemperatur	-20	°C	-4	°F
Maximale Betriebstemperatur	+55	°C	+131	°F
Leistung:				
Maximale Steigung, die unter Transportbedingungen überwunden werden kann	25	°	25	°
Maximale Transfergeschwindigkeit in Transportstellung	2,5	km/h	1,6	mph
Maximale Transfergeschwindigkeit bei hochgestellter Plattform	0,4	km/h	0,2	mph
Vollständige Anstiegszeit der Plattform	120	s	120	s
Abstiegszeit für die gesamte Plattform	80	s	80	s
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	2,2	kW	3	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	14	A	14	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,5	kW	2	PS
Regime	1620	g/Min	1620	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	10	A	10	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,85	kW	2,5	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	28	A	28	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,5	kW	2	PS
Regime	1680	g/Min	1680	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	21,6	A	21,6	A

- (1) Das Gewicht der Maschine kann je nach dem Vorhandensein von optionalem Zubehör variieren. Beachten Sie die Daten auf dem Maschinenschild.
- (2) Werte beziehen sich auf die erhöhte Plattform.
- (3) Werte beziehen sich auf die Plattform in Transportstellung.

2.5.3 Technische Daten Version JIBBI 1670 EVO - YANMAR 3TNV74-SDSA.

Technische Daten	Metrisch		Kaiserliche	
Dieselmotortyp: Yanmar 3TNV74-SDSA				
Zertifizierung	EPA Final Tier 4 - Stufe V			
Maschinengewicht (1)	3850	kg	8488	Pfund
Trockenmasse des Motors	124	kg	270	Pfund
Verschiebung	993	cm ³	60	Zoll ³
Nettleistung	14,2	kW	20	PS
Netzstromregime	3000	g/Min	3000	U/min
Motorölmenge	2,8	L	0,7	gal
Treibstofftank Kapazität	24	L	6,2	gal
Spannung und Kapazität der Starterbatterie	12/54	V / Ah	12/54	V / Ah
Gewicht Starterbatterie	12,1	kg	27	Pfund
LWA-Schalleistung	104	dB A	104	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (interne Industrieumgebung)	84,5 ± 2,6	dB A	84,5 ± 2,6	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (Außenumgebung auf Asphalt)	79,5 ± 2,6	dB A	79,5 ± 2,6	dB A
Maximaler Spitzenpegel Lp Spitze	106,0	dB C	106,0	dB C
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners)	<2,5	m/s ²	<2,5	m/s ²
Ganzkörpervibration (auf Plattform - gemessen auf ebenem Boden) (2)	0,52 ± 0,10	m/s ²	0,52 ± 0,10	m/s ²
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bedieners) (3)	0,59 ± 0,10	m/s ²	0,59 ± 0,10	m/s ²
Minimale Betriebstemperatur	-20	°C	-4	°F
Maximale Betriebstemperatur	+55	°C	+131	°F
Leistung:				
Maximale Steigung, die unter Transportbedingungen überwunden werden kann	25	°	25	°
Maximale Transfargeschwindigkeit in Transportstellung	2,5	km/h	1,6	mph
Maximale Transfargeschwindigkeit bei hochgestellter Plattform	0,4	km/h	0,2	mph
Vollständige Anstiegszeit der Plattform	120	s	120	s
Abstiegszeit für die gesamte Plattform	80	s	80	s
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	2,2	kW	3	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	14	A	14	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,5	kW	2	PS
Regime	1620	g/Min	1620	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	10	A	10	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,85	kW	2,5	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	28	A	28	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,5	kW	2	PS
Regime	1680	g/Min	1680	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	21,6	A	21,6	A

- (1) Das Gewicht der Maschine kann je nach dem Vorhandensein von optionalem Zubehör variieren. Beachten Sie die Daten auf dem Maschinenschild.
- (2) Werte beziehen sich auf die erhöhte Plattform.
- (3) Werte beziehen sich auf die Plattform in Transportstellung.

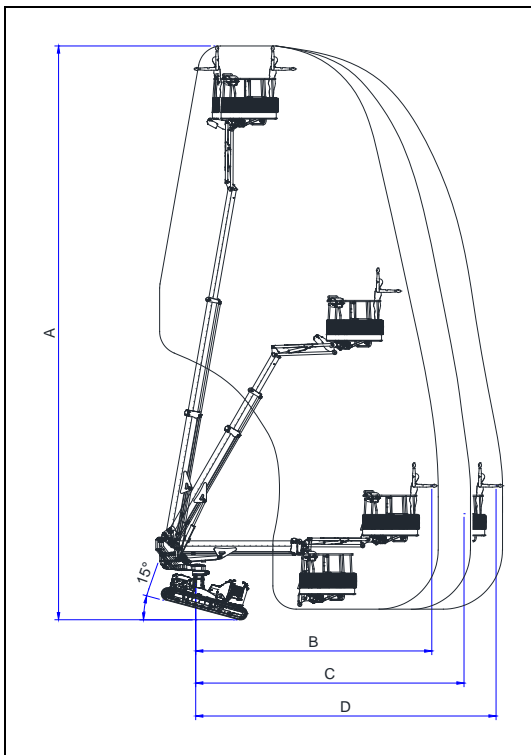
2.5.4 Technische Daten JIBBI 1670 LTH-Version.

	Metrisch		Kaiserliche	
Lithiumbatterie - LiFePO4				
Maschinengewicht (1)	3880	kg	8554	Pfund
Nennspannung der Batterie	48	V	48	V
Nennkapazität der Batterie	300	Ah	300	Ah
Batteriegewicht	170	kg	375	Pfund
Batteriegröße	780 x 550 h = 455	mm	31 x 22 h = 18	Zoll
Batterielebensdauer (4)	≥2000	Zyklen	≥2000	Zyklen
Einphasiges Batterieladegerät	48/20	V/A	48/20	V/A
Netzspannung für einphasiges Batterieladegerät	110-220 / 50-60	V/Hz	110-220 / 50-60	V/Hz
Maximaler vom Ladegerät aufgenommener Strom	10.5	A	10.5	A
Maximaler vom Ladegerät gelieferter Strom	20	A	20	A
Elektrische Pumpenleistung	4	kW	4	kW
Maximale Stromaufnahme der elektrischen Pumpe	160	A	160	A
LWA-Schalleistung	87	dB A	87	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (interne Industrieumgebung)	80	dB A	80	dB A
Geräuschpegel der Bedienstation Lp (Außenumgebung auf Asphalt)	75	dB A	75	dB A
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bediener)	<2.5	m/s ²	<2.5	m/s ²
Ganzkörpervibration (auf Plattform - gemessen auf ebenem Boden) (2)	0,52 ± 0,10	m/s ²	0,52 ± 0,10	m/s ²
Vibrationen des Hand-/Armsystems (Unterstützung der Hände des Bediener) (3)	0,59 ± 0,10	m/s ²	0,59 ± 0,10	m/s ²
Minimale Betriebstemperatur der Maschine	-20	°C	-4	°F
Maximale Betriebstemperatur der Maschine	+55	°C	+131	°F
Mindesttemperatur für das Aufladen der Lithiumbatterie (5)	0	°C	32	°F
Maximale Temperatur zum Aufladen der Lithium-Batterie	+55	°C	+131	°F
Leistung:				
Maximale Steigung, die unter Transportbedingungen überwunden werden kann	25	°	25	°
Maximale Transfargeschwindigkeit in Transportstellung	2.5	km/h	1.6	mph
Maximale Transfargeschwindigkeit bei hochgestellter Plattform	0,4	km/h	0,2	mph
Vollständige Anstiegszeit der Plattform	120	s	120	s
Abstiegszeit für die gesamte Plattform	80	s	80	s
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	2.2	kW	3	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	14	A	14	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 230V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1.5	kW	2	PS
Regime	1620	g/Min	1620	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	10	A	10	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 50Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1,85	kW	2.5	PS
Regime	1400	g/Min	1400	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	28	A	28	A
Optionale einphasige elektrische Pumpe 110V 60Hz				
Zusätzliches Gewicht der elektrischen Pumpe	30	Kg	65	Pfund
Elektrische Pumpenleistung	1.5	kW	2	PS
Regime	1680	g/Min	1680	U/min
Maximale Stromaufnahme aus dem Netz	21.6	A	21.6	A

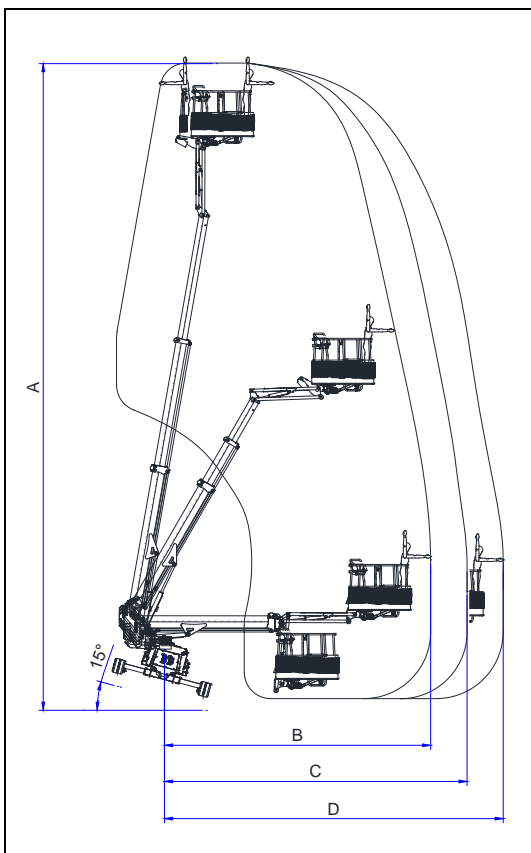
- (1) Das Gewicht der Maschine kann je nach dem Vorhandensein von optionalem Zubehör variieren. Beachten Sie die Daten auf dem Maschinenschild.
- (2) Werte beziehen sich auf die erhöhte Plattform.
- (3) Werte beziehen sich auf die Plattform in Transportstellung
- (4) Deklarierter Wert bei 80 % DOD und rechtzeitiger Wartung
- (5) Bei niedrigeren Temperaturen verringert sich der Ladestrom erheblich, was zu einer Verlängerung der Gesamtladezeit führt.

2.5.5 JIBBI 1670 Arbeitsdiagramme (alle Versionen).

2.5.5.1 JIBBI 1670 Arbeitsdiagramme mit maximaler Spurweite (2,45 m). Übersetzung gehemmt.

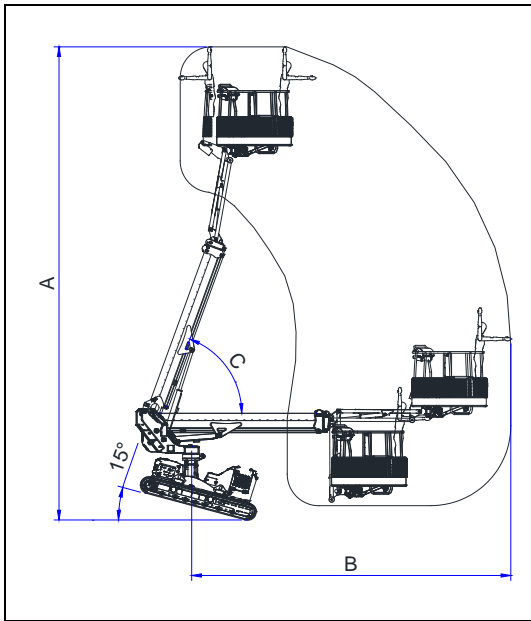


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 230 kg	16,0	m	52' 6"	ft
B	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	6,6	m	21' 8"	ft
C	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	7,5	m	24' 7"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	8,4	m	27' 7"	ft

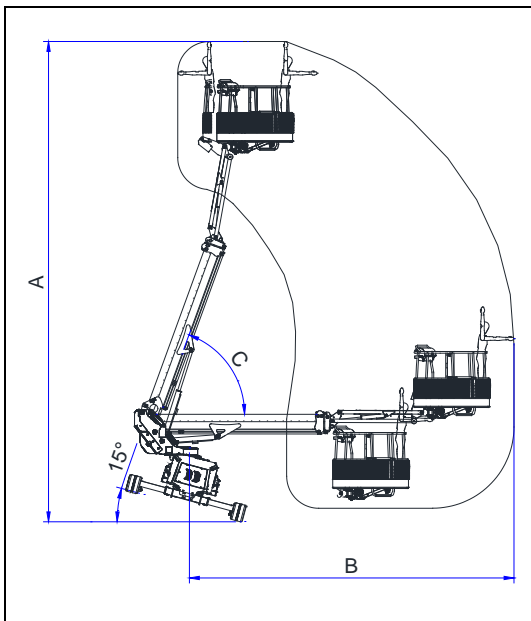


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 230 kg	16,0	m	52' 6"	ft
B	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	6,6	m	21' 8"	ft
C	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	7,5	m	24' 7"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	8,4	m	27' 7"	ft

2.5.5.2 JIBBI 1670 Arbeitsdiagramme mit maximaler Spurweite (2,45 m). Übersetzung erlaubt.

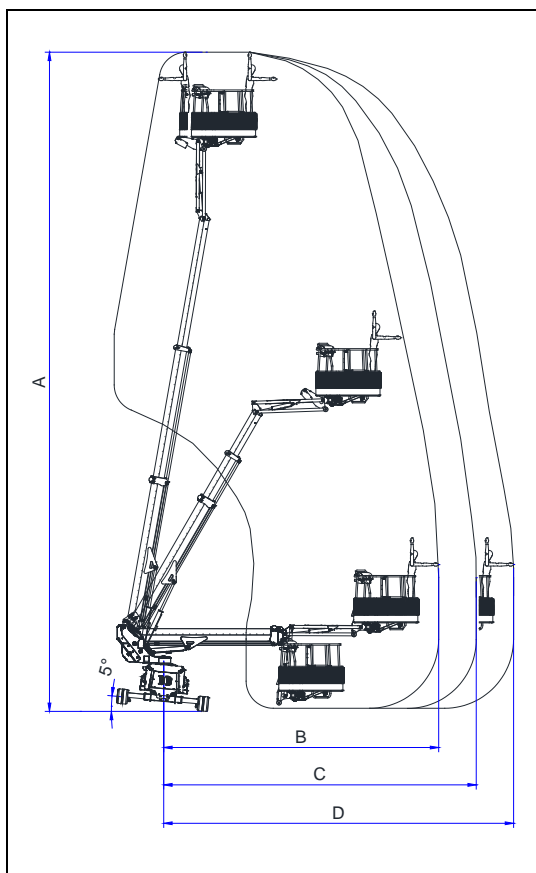


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 230 kg	9,7	m	32' 0"	ft
B	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	6,7	m	22' 0"	ft
C	Max. Winkel der Armhebung	70	°	70	°

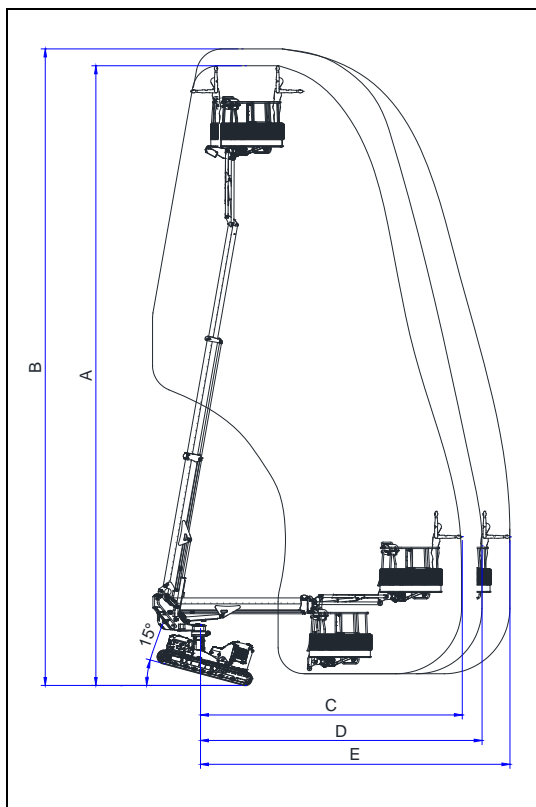


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 230 kg	9,7	m	32' 0"	ft
B	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	6,7	m	22' 0"	ft
C	Max. Winkel der Armhebung	70	°	70	°

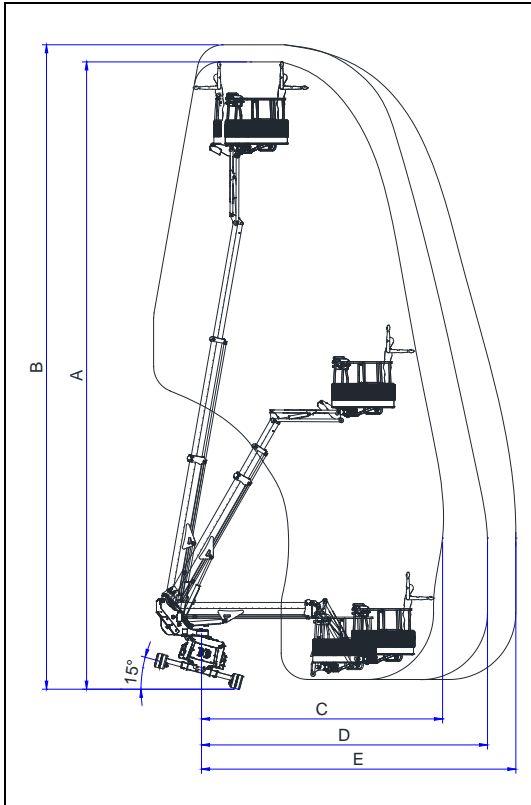
2.5.5.3 JIBBI 1670 Arbeitsdiagramme mit reduzierter Spurweite 2,19 m. Übersetzung gehemmt.



		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 230 kg	15,8	m	52' 0"	ft
B	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	6,6	m	21' 8"	ft
C	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	7,5	m	24' 7"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	8,4	m	27' 7"	ft

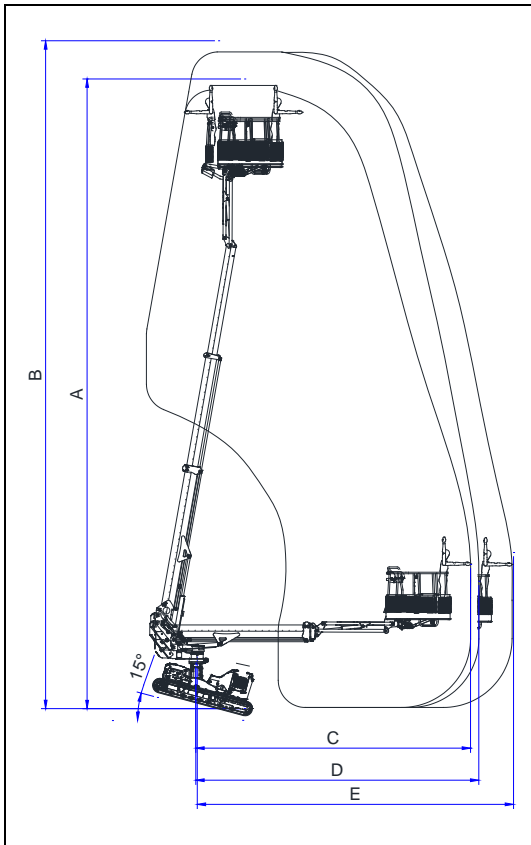


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 230 kg	15,6	m	51' 2"	ft
B	Maximale Arbeitshöhe - 140 kg	16,0	m	52' 6"	ft
C	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	6,6	m	21' 8"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	7,1	m	23' 4"	ft
E	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	7,8	m	25' 7"	ft

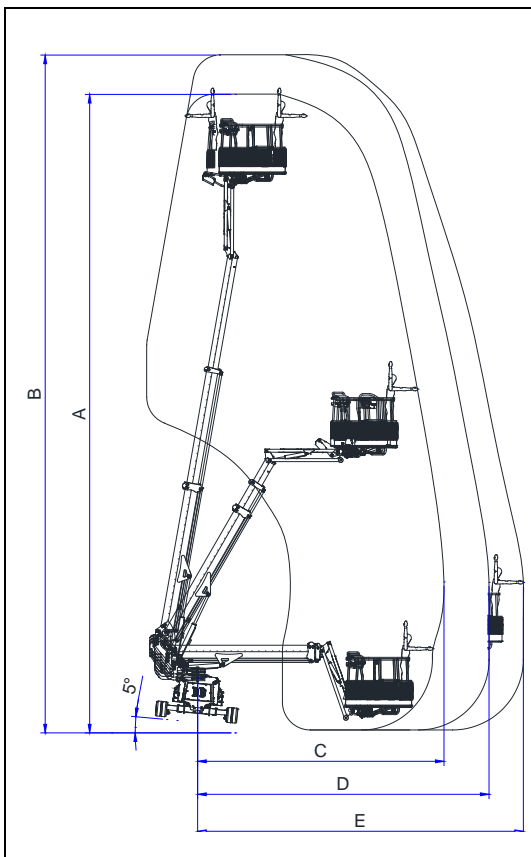


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 230 kg	15,5	m	51' 0"	ft
B	Maximale Arbeitshöhe - 140 kg	15,9	m	52' 2"	ft
C	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	5,9	m	19' 4"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	7,1	m	23' 4"	ft
E	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	7,8	m	25' 7"	ft

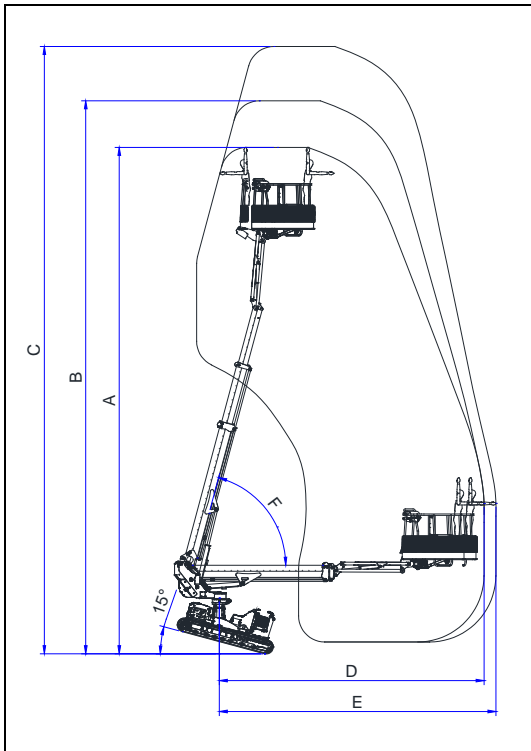
2.5.5.4 JIBBI 1670 Arbeitsdiagramme mit reduzierter Spurweite 1,9 m. Übersetzung gehemmt.



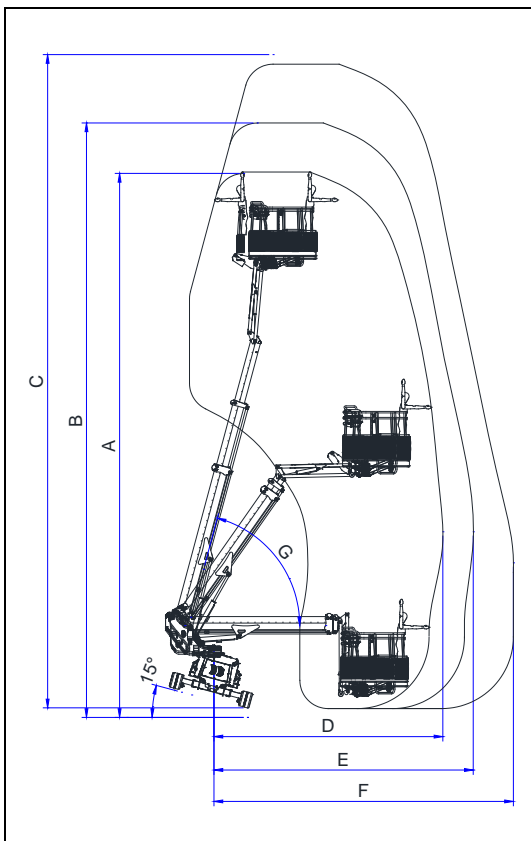
		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 230 kg	15,1	m	49' 6"	ft
B	Maximale Arbeitshöhe - 140 kg	16,0	m	52' 6"	ft
C	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	6,6	m	21' 8"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	6,8	m	22' 4"	ft
E	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	7,6	m	25' 0"	ft



		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 230 kg	14,8	m	48' 7"	ft
B	Maximale Arbeitshöhe - 140 kg	15,7	m	51' 6"	ft
C	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	5,7	m	18' 8"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	6,8	m	22' 4"	ft
E	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	7,6	m	25' 0"	ft

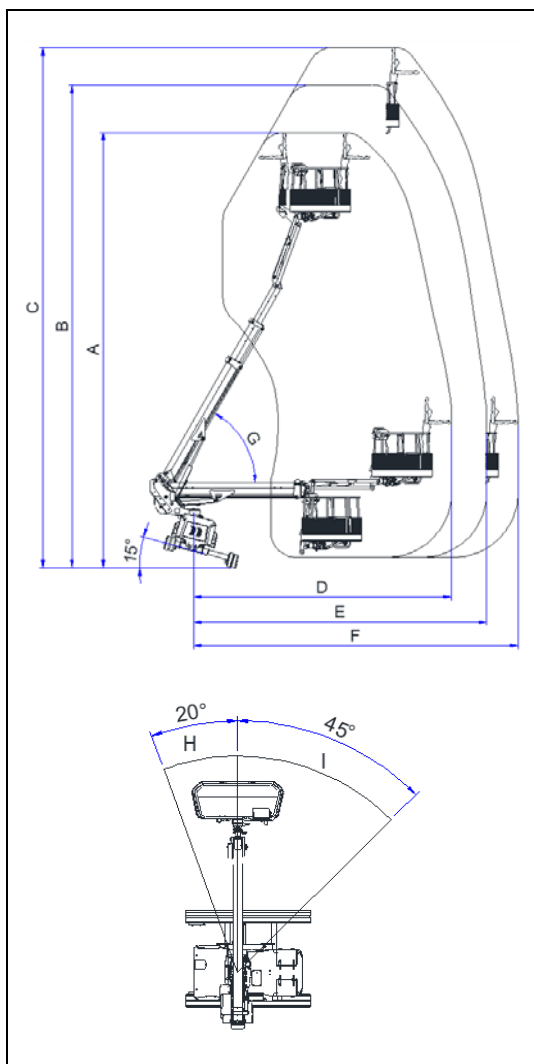


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 230 kg	12,6	m	41' 4"	ft
B	Maximale Arbeitshöhe - 140 kg	13,7	m	45' 0"	ft
C	Maximale Arbeitshöhe - 80 kg	15,1	m	49' 6"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	6,6	m	21' 8"	ft
E	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	6,8	m	22' 4"	ft
F	Max. Winkel der Armhebung	75	°	75	°



		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 230 kg	12,5	m	41' 0"	ft
B	Maximale Arbeitshöhe - 140 kg	13,6	m	44' 7"	ft
C	Maximale Arbeitshöhe - 80 kg	15,0	m	49' 3"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	5,2	m	17' 0"	ft
E	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	5,9	m	19' 4"	ft
F	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	6,9	m	22' 8"	ft
G	Max. Winkel der Armhebung	75	°	75	°

2.5.5.5 JIBBI 1670 Arbeitsdiagramme mit reduzierter Spur 1,9 m asymmetrisch. Übersetzung gehemmt.

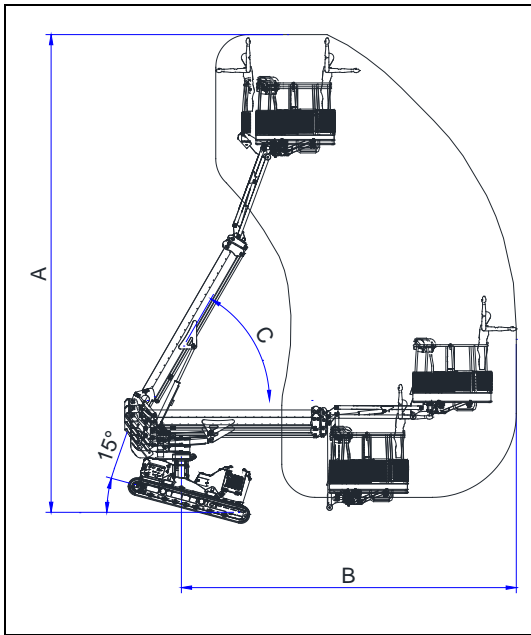


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 230 kg	11,1	m	36' 5"	ft
B	Maximale Arbeitshöhe - 140 kg	12,3	m	40' 4"	ft
C	Maximale Arbeitshöhe - 80 kg	13,2	m	43' 4"	ft
D	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	6,6	m	21' 8"	ft
E	Maximale Arbeitsreichweite - 140 kg	7,5	m	24' 7"	ft
F	Maximale Arbeitsreichweite - 80 kg	8,3	m	27' 3"	ft
G	Max. Winkel der Armhebung	60	°	60	°

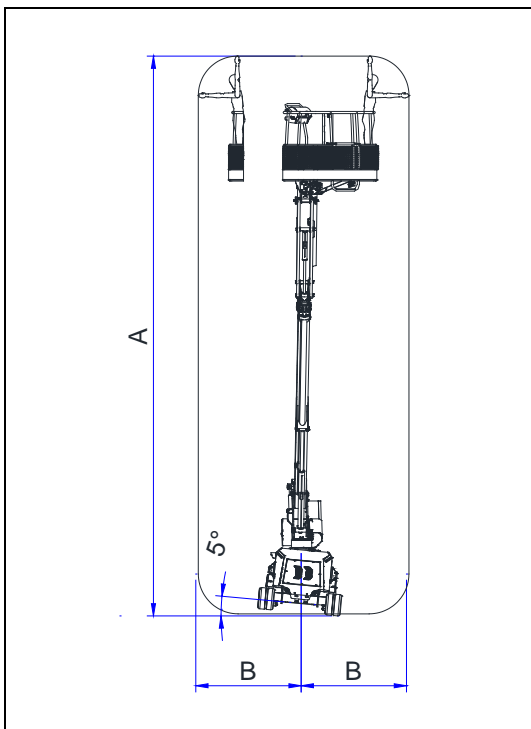


Hinweis: Die in der Tabelle angegebenen Daten beziehen sich auf die daneben angegebenen H- und I-Positionen, d. h. von der Seite der verlängerten Schiene.

2.5.5.6 JIBBI 1670 Arbeitsdiagramme mit reduzierter Spurweite (1,35 m). Übersetzung gehemmt.

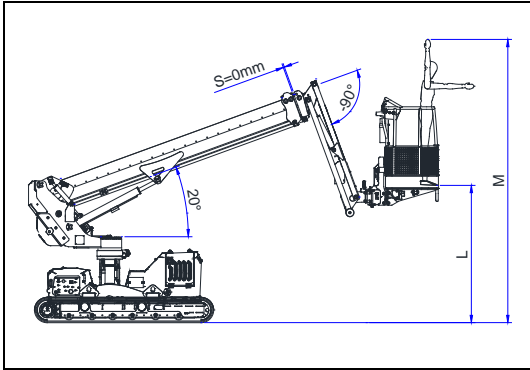


		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 230 kg	9,4	m	31' 0"	ft
B	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	6,6	m	21' 8"	ft
C	Max. Winkel der Armhebung	60	°	60	°



		Metrisch		Kaiserliche	
A	Maximale Arbeitshöhe - 230 kg	9,1	m	30' 0"	ft
B	Maximale Arbeitsreichweite - 230 kg	1,7	m	5' 7"	ft

2.5.5.7 JIBBI 1670-Transportkonfiguration.



		Metrisch		Kaiserliche	
L	Maximale Höhe der Lauffläche	1,89	m	6' 2"	ft
M	Maximale Arbeitshöhe	3,89	m	12' 9"	ft

3 SICHERHEITSHINWEISE, PFLICHTEN UND VERBOTE.

3.1 Persönliche Schutzausrüstung (PSA).

Für einen absolut sicheren Gebrauch der Maschine ist es obligatorisch, die unten angegebene geeignete persönliche Schutzausrüstung zu tragen, zusätzlich zu allen zusätzlichen Geräten, die mit den Risiken verbunden sind, die mit der vom Arbeitgeber zu identifizierenden Tätigkeit verbunden sind (Beispiel: bei Tätigkeiten in einer lauten Umgebung wird die Verwendung von Gehörschutz usw. vorgeschrieben).

Die Mindest-PSA in Bezug auf die vorherrschenden Risiken während der Verwendung der Maschine sind:

- Rückhalte-/Auffanggerät (Auffanggurt) komplett mit Verbindungsmittel und Verbindungselementen;
- Helm;
- Sicheres Schuhwerk.

Für die Verwendung und Wartung der verwendeten PSA siehe die Anleitungen der jeweiligen Hersteller.

3.1.1 Rückhalte-/Auffangvorrichtung und Plattform-Verankerungspunkte.

Jeder Verankerungspunkt auf der Plattform ist speziell für die Verankerung eines Absturzicherungssystems für eine Person ausgelegt und geeignet.

Das Sicherheitsgerät besteht aus einem Ganzkörpergurt (1) mit sternaler und/oder dorsaler Befestigung, der mit einem verstellbaren Rückhalte- oder Auffangseil (2) ausgestattet ist, das mit Hilfe von Verbindungsstücken geeigneter Form und Größe am Befestigungspunkt im vorbereiteten Korb eingehängt wird.

Der Bediener und das auf der Plattform transportierte Personal müssen die oben beschriebene PSA tragen und das Verbindungselement (Karabiner) an den in der folgenden Abbildung angegebenen Ankerpunkten befestigen, indem sie das Verbindungsmittel so einstellen, dass es so kurz wie möglich bleibt.

Die Entscheidung, ob ein Rückhaltesystem oder eine Absturzicherung verwendet werden soll, liegt in der Verantwortung des Arbeitgebers und hängt von der Analyse der mit der tatsächlichen Verwendung der Maschine verbundenen Risiken ab.

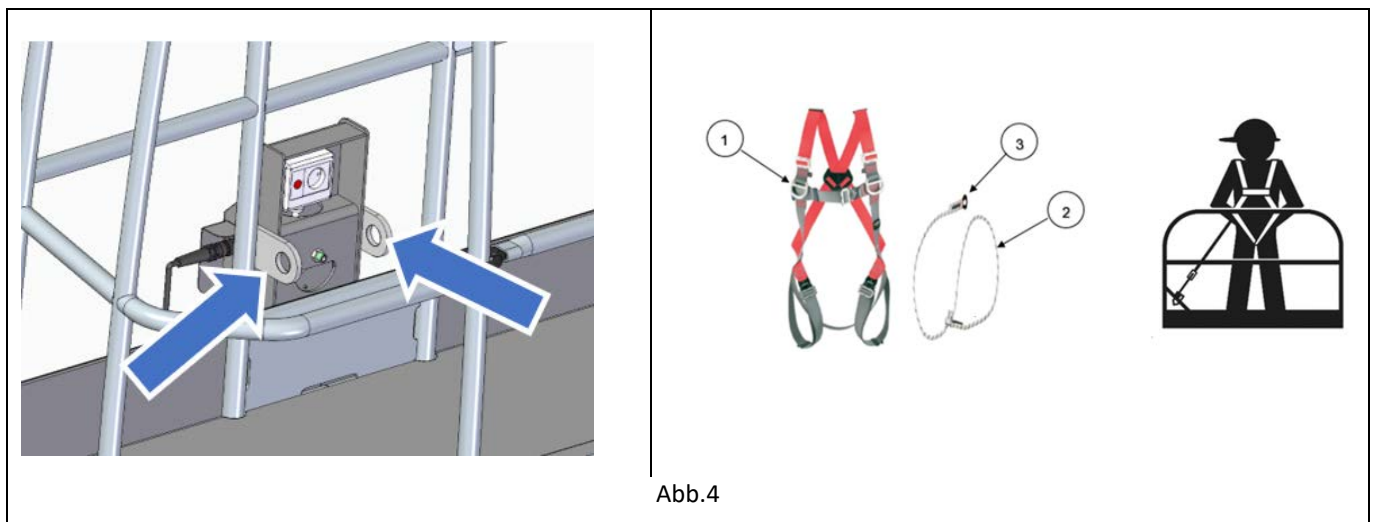


Abb.4



Achtung: An jedem Anschlagpunkt darf nur eine Person angeschlossen werden.

3.2 Sicherheitsregeln.

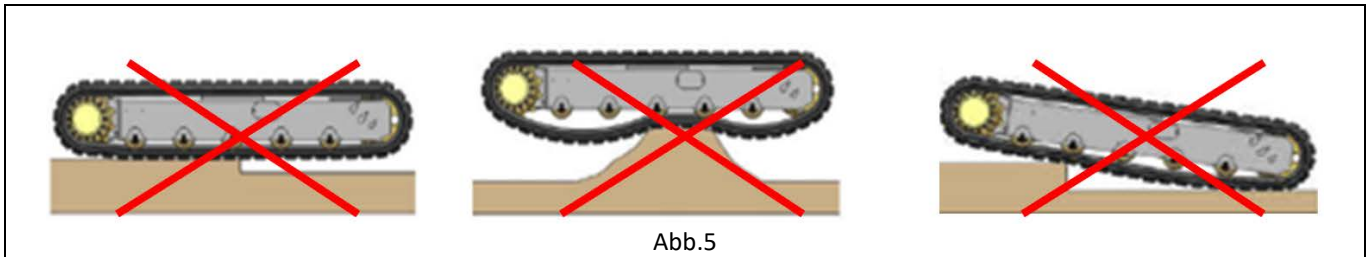
3.2.1 Allgemeine Sicherheitsregeln.

- Lesen Sie dieses Handbuch sorgfältig durch, bevor Sie mit der Inbetriebnahme, dem Gebrauch, der Wartung oder anderen Eingriffen an der Maschine fortfahren;
- Die Benutzung der Maschine ist Erwachsenen (18 Jahre) vorbehalten, die entsprechend instruiert und geschult sind;
- Informieren Sie sich und beachten Sie die im Einsatzland geltenden Vorschriften für den Einsatz von Maschinen zum Heben von Personen;
- Die Maschine muss in einwandfreiem Zustand gehalten werden, indem der im *Kapitel Wartung* beschriebene Wartungsplan befolgt wird. Es liegt in der Verantwortung des Arbeitgebers zu überprüfen, dass die Wartungsarbeiten von qualifiziertem Personal durchgeführt werden;
- Verwenden Sie die Maschine innerhalb der im vorherigen Kapitel und im Rest dieses Handbuchs angegebenen Betriebsgrenzen (Temperaturgrenzen, Windgeschwindigkeit, Bodenneigung usw.);
- Tragen Sie keine Ringe, Armbanduhr, Schmuck, lose oder offene Kleidungsstücke wie Krawatten, zerrissene Kleidung, Schals, aufgeknöpfte Jacken oder Blusen mit offenen Reißverschlüssen, die sich in beweglichen Teilen verfangen können. Verwenden Sie zu Sicherheitszwecken zugelassene Kleidung, wie z. B. rutschfeste Schuhe und reflektierende Westen;
- Halten Sie den Laufsteg, die Stufen, die Handläufe und die Haltegriffe immer sauber und frei von Fremdkörpern oder Öl-, Schlamm- oder Schneespuren, um die Gefahr des Ausrutschens oder Stolperns zu minimieren;
- Reinigen Sie die Sohlen Ihrer Schuhe, bevor Sie auf den PLE steigen. ;
- Die Verwendung des PLE erfordert die gemeinsame Anwesenheit von mindestens zwei Bedienern, von denen einer am Boden bleibt und die in diesem Handbuch beschriebenen Notfallmaßnahmen durchführen kann;
- Verwenden Sie die Maschine in einem Mindestabstand zu Hochspannungsleitungen, wie in den folgenden Kapiteln angegeben;
- Überschreiten Sie niemals die maximal zulässige Kapazität auf der Plattform, sowohl in Bezug auf die maximal zulässige Last als auch auf die Anzahl der beförderten Personen;
- Es ist verboten, Personen und/oder Materialien zu laden und/oder zu entladen, wenn sich die Plattform nicht in der Zugangsposition befindet;
- Es ist verboten, bei Schweißarbeiten auf der Plattform Konstruktionselemente der Maschine für Erdungsverbindungen zu verwenden;
- Betreten und verlassen Sie die Plattform über das entsprechende Tor und die Leiter (falls zutreffend);
- Verwenden Sie die Bedienelemente oder flexiblen Rohre nicht als Griffe;
- Lehnen Sie sich nicht über die umlaufenden Geländer des Korbs;
- Benachrichtigen Sie Ihren Vorgesetzten im Falle von Unregelmäßigkeiten im Betrieb oder Verdacht auf unsicheren Betrieb der Maschine; Isolieren Sie die Maschine, schalten Sie sie aus und entfernen Sie die Schlüssel, um unbefugten Gebrauch zu verhindern;
- Stellen Sie sicher, dass alle Schutzvorrichtungen und andere Schutzvorrichtungen und Überdachungen richtig positioniert sind und dass alle Sicherheitsvorrichtungen vorhanden und wirksam sind;
- Verwenden Sie die Plattform nicht in Umgebungen, in denen Explosions- oder Brandgefahr besteht;
- Verwenden Sie keine Wasserstrahlen oder Hochdruckreiniger, um die Plattform zu reinigen;
- Alle Mitarbeiter an Bord der Plattform müssen mindestens die in diesem Handbuch angegebene PSA tragen. Der Bediener am Boden muss ebenfalls einen Helm tragen;
- Bei unzureichenden Lichtverhältnissen kann die Plattform nicht benutzt werden, da keine Beleuchtungseinrichtungen an Bord vorhanden sind;
- Achten Sie bei Regen darauf, die Steuerbox im Korb mit der entsprechenden Abdeckung zu schützen;
- Halten Sie einen Abstand von mindestens 2 m zu starken Höhenunterschieden (Gräben, steiles Gelände usw.) ein;
- Stellen Sie sicher, dass Sie über ausreichende Autonomie verfügen, um einen erzwungenen Stopp der Maschine zu vermeiden;
- Es ist verboten, die Plattform zum Heben von Lasten zu benutzen;

- Überlastungen, Querbelastungen, Stöße, abrupte und plötzliche Bewegungen der Plattform sind verboten;
- Beim Bewegen oder Arbeiten auf der Plattform müssen beide Füße fest auf der Lauffläche stehen;
- Wenn der Ausleger oder die Plattform so hängen bleibt, dass eine der Raupen den Boden nicht berührt, muss das gesamte Personal evakuiert werden, bevor die Maschine freigegeben wird. Falls erforderlich, andere Ausrüstung für die Evakuierung von Personal verwenden;
- Es ist verboten, die Plattform zu betreten oder zu verlassen, wenn sie vom Boden aus befohlen wird;
- Es ist verboten, das PLE von der Bodenkontrollposition aus zu bedienen, wenn sich die Bediener auf der Plattform befinden, außer für Notbergungsarbeiten;
- Es ist verboten, große Materialien oder Platten zu transportieren, da sie den Windwiderstand erhöhen und eine starke Kippgefahr verursachen.

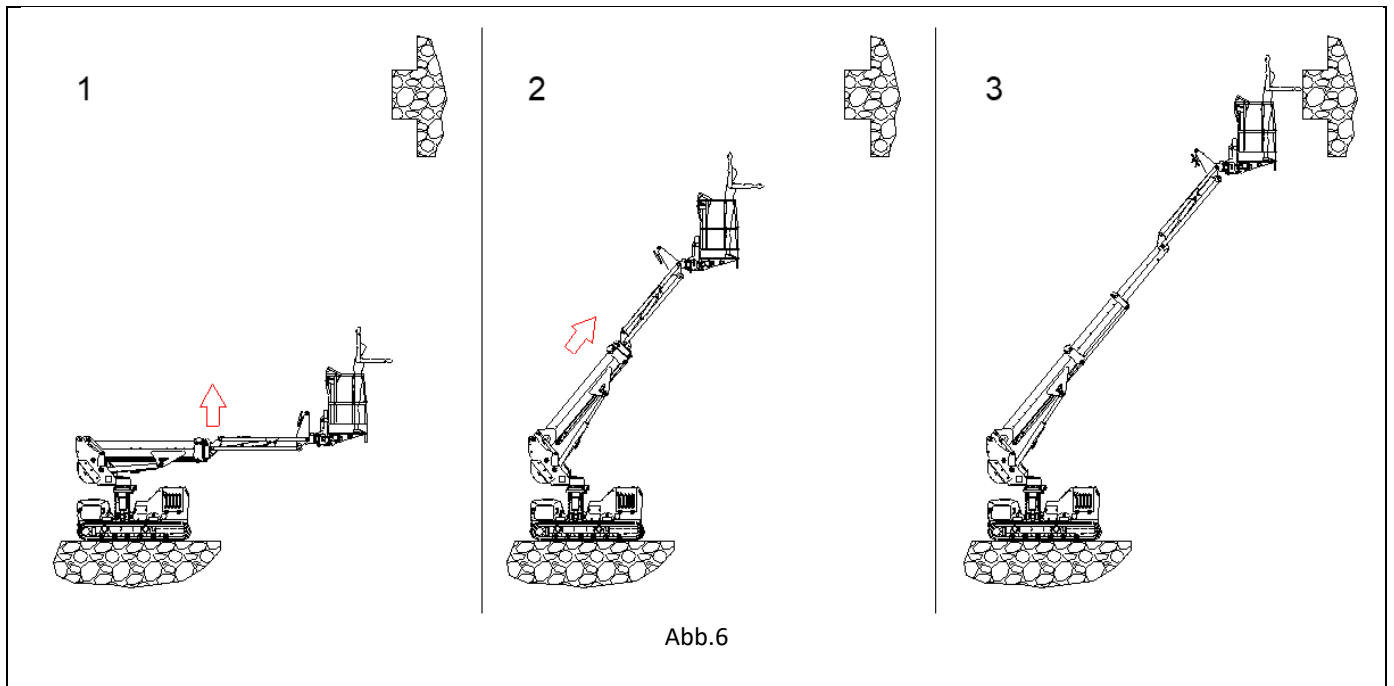
3.2.2 Handhabung und Verschiebungen

- Es ist verboten, auf Straßen zu fahren, die für den Verkehr freigegeben sind. Die Maschine ist hierfür nicht zugelassen.
- Arbeiten Sie nicht auf weichem Boden, um das Risiko von Instabilität und Maschinenstillstand zu vermeiden. Um ein Umkippen zu vermeiden, müssen die maximal zulässigen Neigungen eingehalten werden, die im Kapitel über die technischen Eigenschaften jedes Modells unter der Überschrift „Stabilitätsgrenzen“ angegeben sind;
- Die Maschine ist mit einem Selbstnivellierungssystem ausgestattet, es ist jedoch in jedem Fall erforderlich, sich auf geneigten Flächen mit äußerster Vorsicht zu bewegen;
- Verwenden Sie bei Maschinen mit variabler Spurweite möglichst immer die maximale Spurweite, um die Gefahr des Umkippens zu verringern;
- Wenn die Funktion DYNAMIC LEVELING aktiv ist und der Hauptarm abgesenkt wird (zwischen 0° und 5°), wenn sich die Maschine im TRANSPORT-Zustand befindet, aktiviert das Steuersystem bei aktivierter Übersetzungssteuerung automatisch das Anheben des Arms, um das Licht auf dem zu verstärken den Boden unter dem Ausleger und vermeiden Sie Kollisionen mit dem Boden. Achten Sie auf diese automatische Funktion und deaktivieren Sie sie, wenn Sie in besonders niedrigen Umgebungen, unter der Schwelle einer Tür oder beim Ein- und Aussteigen aus Containern, LKWs und dergleichen arbeiten. Die Funktion DYNAMIC LEVELING muss bei Kollisionsgefahr mit Lufthindernissen deaktiviert werden;
- Bei aktivierter Funktion PROACTIVE NIVELLIERUNG stoppt das Fahrmanöver beim Anheben des Hauptarms während des Fahrmanövers an einem Hang automatisch. Wenn die Traktionssteuerung neu gestartet wird, nivelliert sich die ausfahrbare Struktur selbst, bevor sie den Neustart der Traktion zulässt;
- Mit der Plattform aus der TRANSPORT-Position (Hauptarm bis zu einer bestimmten Höhe angehoben - siehe technische Daten) wird die Fahrgeschwindigkeit automatisch in Sicherheitsgeschwindigkeit bis zu einer variablen Arbeitshöhe (siehe Arbeitsdiagramme) eingegeben, ab der die Fahrt automatisch gesperrt wird. Während des Hebemanövers dürfen die Bediener an Bord keine horizontalen Lasten auf die Plattform ausüben (es ist verboten, Seile, Kabel usw. zu ziehen);
- Achten Sie beim Bewegen darauf und vermeiden Sie tiefe Vertiefungen im Boden und Löcher im Boden;
- Wechseln Sie während der Fahrt nicht an Bordsteinen, Steinen oder großen Steigungen (> 100 mm);
- Überwinden Sie Bordsteine oder Unebenheiten immer mit Spuren, die senkrecht zum zu überwindenden Hindernis stehen;
- Lenken Sie beim Bergauffahren nicht, wenn Sie von ebenem Gelände zu Hängen wechseln. Wenn dies unbedingt erforderlich ist, führen Sie das Manöver schrittweise durch;
- Achten Sie immer darauf, dass beide Ketten auf der gleichen Ebene liegen, um die Ketten nicht zu beschädigen;
- Wenn Sie über ein Hindernis fahren und die Kette nur auf den Stützrollen aufliegt, besteht die Gefahr, dass sich die Kette aus ihrem Sitz löst. Befehlen Sie die Bewegung unter diesen Bedingungen mit Vorsicht;
- Beim Richtungswechsel in einer Situation, in der sich eine der Spuren aufgrund von Hindernissen nicht seitwärts bewegen kann, kann die Spur aus ihrem Sitz springen. Befehlen Sie die Bewegung unter diesen Bedingungen mit Vorsicht;
- Befehlen Sie die Bewegung mit angehobener Plattform nur, wenn der Boden gleichmäßig ist;
- Die elektronische Steuerung während der Traktion in der Höhe ermöglicht es Ihnen, sich sicher auf Gelände zu bewegen, wo sich die Neigung allmählich ändert. Das System kann jedoch nicht verhindern, dass die Maschine bei plötzlichen Änderungen der Bodenneigung oder Bordsteinkanten umkippt;
- Bevor Sie die Übersetzung sowohl mit niedriger als auch mit erhöhter Plattform steuern, prüfen Sie, ob alle 4 Enden der Schienen auf dem Boden aufliegen. Andernfalls vermeiden Sie es, die Übersetzung zu befehlen und die Maschine neu zu positionieren. Das folgende Bild zeigt nur einige (nicht alle) der zu vermeidenden gefährlichen Bedingungen.



3.2.3 Phasen der Arbeit.

- Die Maschine ist mit zahlreichen Sensoren an ihren beweglichen Teilen (ausziehbare Schienen, Arme, Drehungen, Teleskopauszug usw.) ausgestattet, die ständig die Konfiguration der Maschine und die auf der Plattform transportierten Lasten überwachen. Etwaige Alarme oder Manöversperren werden deutlich auf dem Display des Bahnsteigsteuerpults (oder durch leuchtende LEDs bei Pulten ohne Display) angezeigt; stabilitätsgefährdende Manöver werden automatisch verhindert, und der Bediener auf der Plattform ist immer über die Situation informiert;
- Die akkubetriebenen Maschinen (ELC- und LTH-Versionen) sind mit einer Einrichtung zur Kontrolle des Ladezustands des Akkus ausgestattet, die bei zu geringem Restladezustand den Zustand dem Bediener durch eine Anzeige am anzeigt Anzeige (oder über LED) und hemmt die hohe Geschwindigkeit im Zug und die Befehle zum Heben und Strecken des Arms.
- Kontrollieren Sie immer die Abwesenheit von Personen im Aktionsbereich der Maschine. Seien Sie von der Plattform aus besonders aufmerksam beim Bewegen, Absteigen und Drehen.
- Um bei Arbeiten in öffentlich zugänglichen Bereichen zu verhindern, dass sich unbefugtes Personal der Maschine gefährlich nähert, ist es erforderlich, den Arbeitsbereich durch Absperrungen oder andere geeignete Signalmittel abzugrenzen.
- Vermeiden Sie den Betrieb des Geräts unter rauen Umgebungsbedingungen wie starkem Wind und Gewitter (siehe auch das Kapitel über die Wirkung des Windes).
- Vergewissern Sie sich vor dem Anheben der Plattform, dass die Schienen vollständig auf dem Boden aufliegen; Vermeiden Sie es, die ausziehbare Struktur zu verlängern, wenn ein Teil der Gleise über dem Boden liegt. Die Gefahr des Umkippen. Siehe die Abbildung im vorherigen Kapitel, die einige zu vermeidende Situationen zeigt.
- Achten Sie während der Abwärtsbefehle auf alle Hindernisse unter der Plattform, um ein Umkippen und / oder eine Beschädigung zu vermeiden.
- Materialien, Ausrüstung und Werkzeuge müssen stabil auf der Plattform stehen, damit sie beim Manövrieren nicht zu Boden fallen.
- Die Maschine begrenzt automatisch die Bewegungen der ausfahrbaren Struktur (Aufstiege, Auszüge, Drehungen) basierend auf den zahlreichen überwachten Parametern (Bodenneigung, Spur, Drehung des Turms, Last auf der Plattform) und zeigt immer an, welche Manöver dem Bediener noch zur Verfügung stehen durch Hinweise auf den Konsolenbefehl. Um die Maschine in jedem Fall sicher zu bewegen, richten Sie, nachdem Sie den Schlitten in eine günstige Position gebracht haben, den Drehturm auf den zu erreichenden Punkt in großer Höhe aus und:
 - .1 Heben Sie den Hauptarm und den Ausleger an;
 - .2 Ziehen Sie die Teleskopverlängerung aus, um den Arbeitspunkt in der Höhe zu erreichen;
 - .3 Führen Sie die Arbeit in einer bequemen Position aus und bleiben Sie innerhalb der Arbeitsplattform.
- Damit die Manöver zum Boden zurückkehren, wird die auszuführende Reihenfolge in Bezug auf das Obige umgekehrt. Am Ende der Arbeiten, nachdem die Arme vollständig abgesenkt und die Maschine an einem sicheren Ort abgestellt wurde, sind die Schlüssel von den Bedienfeldern zu entfernen und an einem sicheren, für Unbefugte nicht zugänglichen Ort aufzubewahren, um die Benutzung der Maschine durch Unbefugte zu verhindern.



3.2.4 Windwirkung und Beaufort-Skala.

Der Wind ist eine der möglichen Ursachen für das Umkippen. Der Einsatz der Maschine bei Windgeschwindigkeiten über 12,5 m/s (45 km/h - 28 mph) ist verboten. Bei der Standardmaschine gibt es keinen Windmesser; Informationen zur Überwachung der Windgeschwindigkeit finden Sie in der folgenden Tabelle, in der die Betriebswindgrenze als N.6 gemäß der BEAUFORT INTERNATIONAL SCALE definiert ist.

Beaufort-Zahl	Windgeschwindigkeit (km / h)	Windbeschreibung	Meeresbedingungen	Bodenverhältnisse
0	0	Ruhig	Eben..	Der Rauch steigt senkrecht auf.
1	1-6	Leichter Wind	Leichte Wellen auf der Oberfläche. Es werden keine weißen Kämme gebildet.	Windbewegung ist aus dem Rauch sichtbar.
2	7-11	Leichte Brise	Minutenwellen, immer noch kurz, aber sichtbar. Kämme brechen nicht, glasiges Aussehen	Sie können den Wind auf Ihrer nackten Haut spüren. Die Blätter rascheln.
3	12-19	Lebhafte Brise	Wellen mit Kämmen, die sich brechen, Schaum mit glasigem Aussehen. Es gibt "Schafe" mit weißen Kämmen.	Kleinere Blätter und Zweige in ständiger Bewegung.
4	20-29	Mäßiger Wind	Wellen mit einer Tendenz, länger zu werden. Die "Schafe" sind häufiger	Anheben von Staub und Papier. Die Zweige werden geschüttelt.
5	30-39	Nervöser Wind	Mäßige Wellen mit einer Form, die länger wird. Die "Schafe" sind reichlich vorhanden, einige Spritzer.	Sträucher mit schwankenden Blättern. In Binnengewässern bilden sich kleine Wellen.
6	40-50	Frischer Wind	Große Wellen (Brecher) mit weißen Schaumkämmen. Wahrscheinlich Spritzer.	Bewegung von großen Ästen. Schwierigkeiten bei der Verwendung des Regenschirms.
7	51-62	Starker Wind	Die Brecher schwellen an. Die Wellen brechen und der Schaum wird in Windrichtung „geblasen“.	Ganze geschüttelte Bäume. Schwierigkeiten beim Gehen gegen den Wind.
8	63-75	Sturm	Hohe Wellen. Die Kämme brechen und bilden wirbelnde Gischt, die vom Wind angesaugt werden.	Zweige von Bäumen gerissen. Unmöglich gegen den Wind zu gehen.
9	76-87	Starker Sturm	Hohe Wellen mit rollenden Kämmen. Dichtere Schaumstreifen.	Leichte Schäden an Strukturen (Schornsteine und Fliesen entfernt).
10	88-102	Gewitter	Sehr hohe Wellen, die von sehr langen Kämmen gekrönt werden. Die Schaumstreifen neigen dazu, sich zu verdichten, und das Meer hat ein weißliches Aussehen. Die Brecher sind viel intensiver und die Sicht wird reduziert.	Entwurzelung von Bäumen. Erhebliche strukturelle Schäden.
11	103-117	Heftigen Sturm	Riesige Wellen könnten sogar mittelgroße Schiffe aus der Sicht verstecken. Meer mit Schaumbänken bedeckt. Der Wind vernebelt die Gipfel der Kämme. Reduzierte Sichtbarkeit.	Umfangreiche strukturelle Schäden.
12	> 117	Hurrikan	Sehr hohe Wellen; die Luft ist voller Schaum und Gischt, das Meer ist völlig weiß.	Massive und großflächige Schäden an Bauwerken.



Gefahr: Die Plattform darf niemals benutzt werden, wenn die Windstärke einem Wert größer als 6 auf der Beaufort-Skala entspricht. Bei Werten zwischen 4 und 6 auf der Skala ist auf jeden Fall höchste Aufmerksamkeit geboten.

3.2.5 Bodeneignung und Bodendruck der Maschine.

3.2.5.1 Tragfähigkeit des Bodens.

Vor dem Gebrauch der Maschine muss der Bediener immer prüfen, ob der Boden oder Boden geeignet ist, der von der Maschine erzeugten Belastung und dem Druck standzuhalten und die Maschine nicht aufgrund einer starken Neigung und / oder schlechten Griffigkeit zu rutschen.

Die technischen Datentabellen jeder Maschine geben die Druckwerte und Bodenlasten an, um bei der Bewertung des Bodens / Bodens zu helfen, auf dem die Maschinen betrieben werden können. Berücksichtigen Sie spezielle Zuwachskoeffizienten, um die Eignung des Bodens sicherzustellen. Die Bedeutung der verschiedenen Daten und die Methode zu ihrer Berechnung wird im Folgenden erläutert.

SYMBOL	U.M.	BEZEICHNUNG	ERLÄUTERUNG	FORMEL
A1	cm ²	Fläche, die von der Maschine am Boden eingenommen wird	Die Bodenauflagefläche der Maschine wird durch das Ergebnis von TRACK x LENGTH (SPUR x LÄNGE) bestimmt.	$A1 = c1 \times i2$
A2	cm ²	Der Bodenstützbereich einer Strecke	Der Bodenstützbereich einer Strecke. Die Bodenauflagefläche eines Gleises wurde unter Berücksichtigung der Auflager auf dem Betonboden gemessen.	$A2 = c2 \times i1$
A3	cm ²	Der Bodenauflagebereich des Gleisabschnitts, der die maximale Belastung trägt	Es ist die Auslegungsschätzung des Gleisbereichs, auf dem die maximale Belastung besteht, die von der Maschine unter den schlechtesten Belastungsbedingungen erzeugt wird	$A3 = c2 \times i3$
c1	cm	Spurweite	Die Breite der Maschine in Querrichtung, außen gemessen zwischen den Ketten oder zwischen den äußersten Teilen der Maschine	-
c2	cm	Raupenbreite	Stellt die maximale Breite eines Crawlers dar.	-
i1	cm	Radstand	Mittenabstand zwischen der Mitte des Traktionsminderers und dem Leitrad.	-
i2	cm	Maschinenlänge	Es ist die Gesamtlänge der Maschine.	-
i3	cm	Raupenlänge bei maximaler Belastung	Dies ist die Konstruktionsschätzung der Länge des Raupenbereichs, der der maximalen Last ausgesetzt ist, die von der Maschine unter den schlechtesten Lastbedingungen erzeugt wird	-
M	Kg	Nennlast	Die maximal zulässige Tragfähigkeit der Arbeitsplattform	-
P1	Kg	Maschinengewicht	Stellt das Gewicht der Maschine ohne Nennlast dar. Hinweis: Beziehen Sie sich immer auf die Daten, die auf den an der Maschine angebrachten Schildern angegeben sind.	-
P2	Kg	Maximale Belastung auf Raupe oder Stabilisator.	Es stellt die maximale Last dar, die von einer Raupe oder einem Stabilisator auf den Boden abgeladen werden kann, wenn sich die Maschine in den schlechtesten Positions- und Lastbedingungen befindet. Hinweis: Beziehen Sie sich immer auf die Daten, die auf den an der Maschine angebrachten Schildern angegeben sind.	-
p1	kg/cm ²	Druck auf den Boden	Durchschnittlicher Druck, den die Maschine im Ruhezustand und bei Nennlast auf den Boden ausübt.	$p1 = (P1 + M) / A1$
p2	kg/cm ²	Durchschnittlicher Druck auf Raupen	Durchschnittlicher Druck, der von der Maschine unter Transportbedingungen bei Volllast von den Raupen auf den Boden ausgeübt wird.	$p2 = (P1 + M) / 2 / (A2)$
p3	kg/cm ²	Maximaler punktueller Druck	Der maximale Druck, den ein Teil der Raupe oder des Stabilisators auf den Boden ausübt, wenn sich die Maschine in den schlechtesten Positions- und Lastbedingungen befindet.	$p3 = P2 / A3$

Siehe unten für ein Berechnungsbeispiel der spezifischen Drücke „p1“, „p2“, „p3“.

BEISPIEL: JIBBI 1270 EVO

P1 = 3,685 kg
 P2 = 2.900 kg
 M = 230 kg

i1 = 183 cm
 i2 = 383 cm
 i3 = 46 cm
 c1 = 195cm
 c2 = 25cm

A1 = c1 × i2 = 195 × 383 = 74,685 cm²
 A2 = c2 × i1 = 25 × 183 = 4,575 cm²
 A3 = c2 × i3 = 25 × 46 = 1,150 cm²

p1 = (P1 + M) / A1 = (3.685 + 230) / 74.685 = 0,0524 kg / cm² = 524 kg / m²

p2 = (P1 + M) / 2 / A2 = (3.685 + 230) / 2 / 4.575 = 0,43 kg / cm²

p3 = P2 / A3 = 2.900 / 1.150 = 2,52 kg / cm²

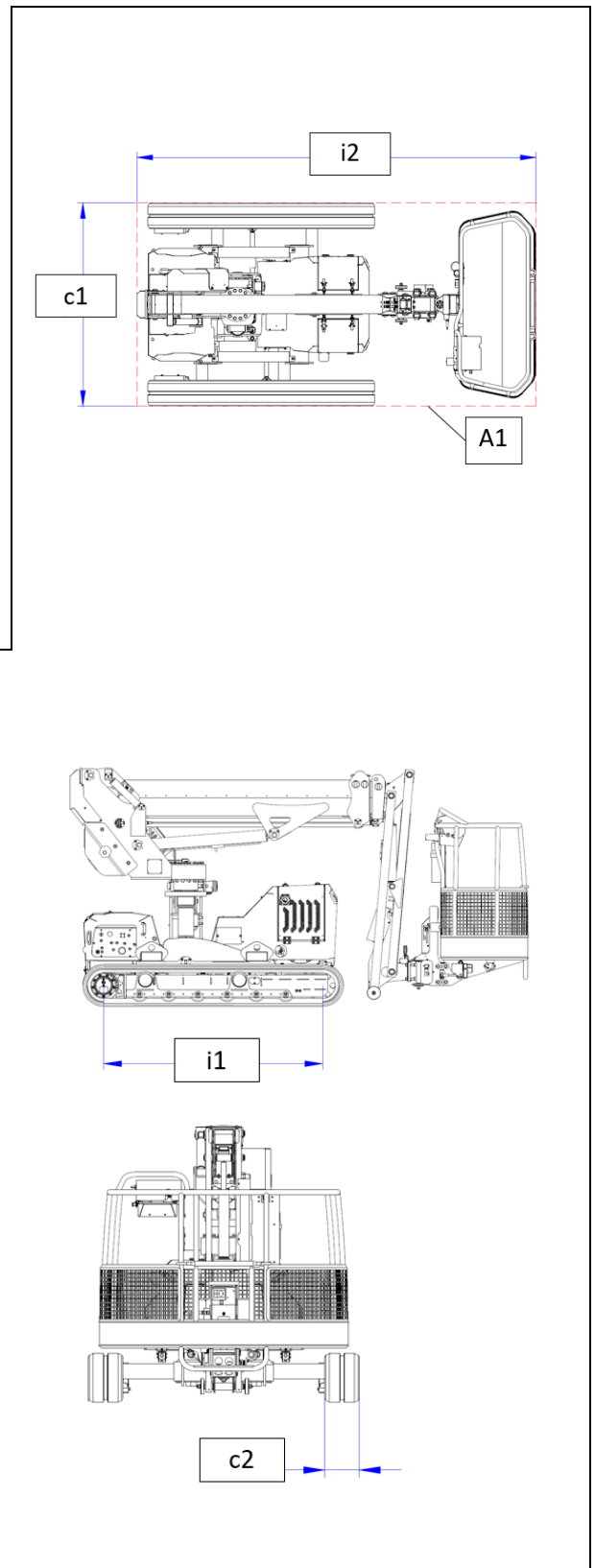


Abb.7

Die folgende Tabelle zeigt die indikative Tragfähigkeit des Bodens nach Bodenart. Vergleichen Sie die Tragfähigkeit des Bodens mit den spezifischen Druckdaten, die mit der gerade beschriebenen Methode berechnet wurden, um zu verstehen, ob der Boden dem von der Maschine erzeugten Druck standhalten kann. Die Werte in der Tabelle sind Richtwerte, daher muss im Zweifelsfall die Tragfähigkeit des Untergrundes durch spezielle Versuche festgestellt werden.

Bei Artefakten (z. B.: Betonböden, Brücken usw.) muss die Tragfähigkeit beim Hersteller des Artefakts erfragt werden.

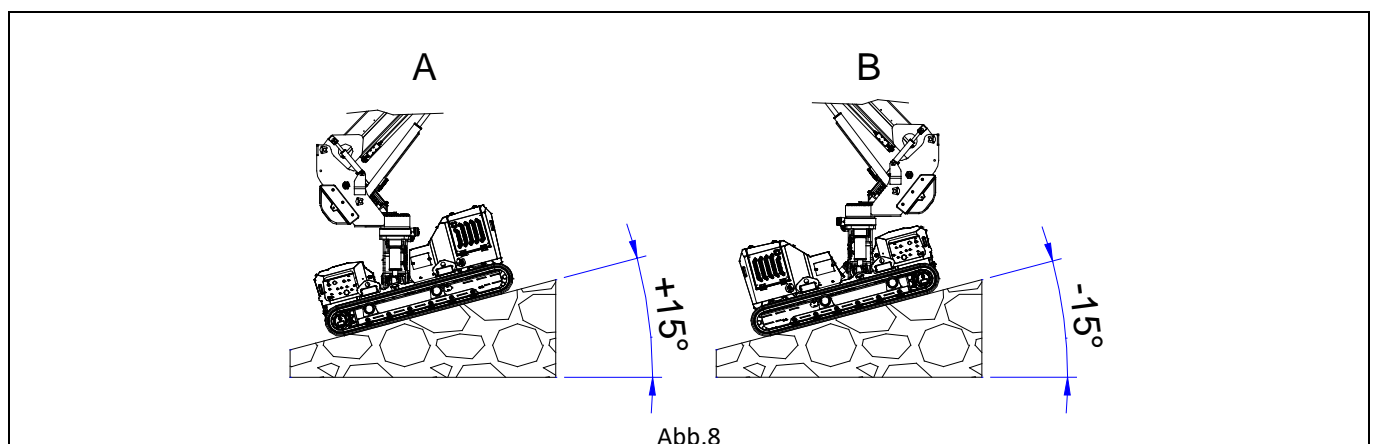
ARTEN VON BODEN	WERT DER LAST	
	kg/cm ²	Pfund / Zoll ²
Nicht kompakte Füllerde	0 - 1	0 - 14
Schlamm, Torf usw.	0	0
Sand	1,5	21
Kies	2	28
Bröckelige Erde	0	0
Weiche Erde	0,4	6
Steife Erde	1	14
Halbfeste Erde	2	28
Feste Erde	4	56
Felsen	15 - 30	210 - 420



Es ist verboten, die Maschine zu verwenden, wenn der auf dem Boden erzeugte maximale Druck höher ist als der in der Tabelle angegebene Wert der zulässigen Tragfähigkeit.

3.2.5.2 Bodenneigung.

Vor dem Gebrauch der Maschine muss der Bediener immer überprüfen, ob der Boden oder Boden geeignet ist, um die Maschine nicht aufgrund einer starken Neigung und / oder schlechten Bodenhaftung zu verrutschen. Die Gesamtleistung der Maschine wird automatisch reduziert, wenn Sie auf Böden mit einer Längsneigung zwischen 5° und 15° arbeiten. Bei einer Neigung von mehr als 5° wird empfohlen, die Maschine wie in Abb. B in der folgenden Abbildung dargestellt anzuordnen. B in der folgenden Abbildung dargestellt ist, um eine maximale Arbeitsleistung in Bezug auf Höhe und seitliche Reichweite zu erzielen.



3.2.6 Live-Stromleitungen

Die Maschine ist nicht elektrisch isoliert und bietet keinen Schutz vor Kontakt oder Nähe zu elektrischen Leitungen.

Es ist zwingend erforderlich, einen Mindestabstand zu elektrischen Leitungen gemäß den geltenden Vorschriften und gemäß der folgenden Tabelle einzuhalten.

Art der Stromleitungen	Spannung (KV)	Mindestabstand	
		m	ft
Lichtmasten	<1	3	10
	1 - 10	3,5	12
	10 - 15	3,5	12
	15 - 132	5	17
	132 - 220	7	23
	220 - 380	7	23
Hochspannungsmasten	> 380	fünfzehn	50

Halten Sie sich von anderen Maschinen fern, die in der Nähe von Stromleitungen betrieben werden. In Kanada und den USA muss bei Arbeiten in der Nähe von stromführenden Leitungen ein Mindestabstand gemäß OSHA-Standard 1910.333 oder nationalen Gesetzen und Vorschriften eingehalten werden.

3.3 Im Falle eines Unfalls.

Kommt es während des Einsatzes zu einem Unfall ohne Verletzung des Bedienpersonals, verursacht durch Manövrierfehler (z. B. Kollisionen) oder Strukturmängel, muss die Maschine in einen sicheren Zustand versetzt werden (Isolieren, Anbringen eines Schildes) und die Anomalie muss gemeldet werden zum Arbeitgeber.

Im Falle eines Unfalls mit Verletzung eines oder mehrerer Bediener muss der Bediener am Boden (oder auf der nicht beteiligten Plattform):

- Rufen Sie sofort Hilfe.
- Führen Sie die Manöver, um die Plattform auf den Boden zu bringen, nur dann aus, **wenn Sie sicher sind, dass sie die Situation nicht verschlimmern werden.**
- Bringen Sie die Maschine in einen sicheren Zustand und melden Sie die Anomalie dem Arbeitgeber.

4 INSTALLATION UND VORBEREITENDE PRÜFUNGEN.

Die Maschine wird im Allgemeinen komplett montiert geliefert, daher kann sie alle vom Hersteller vorgesehenen Funktionen sicher ausführen. Es müssen keine vorbereitenden Operationen durchgeführt werden. Um die Maschine zu entladen, befolgen Sie die Anweisungen im Kapitel "Handhabung und Transport".

Stellen Sie die Maschine vor dem Betrieb auf eine ausreichend feste Oberfläche mit einer Neigung, die geringer als die maximal zulässige ist (siehe technische Eigenschaften "**Stabilitätsgrenzen**").

Bei einigen Maschinen kann die Plattform abnehmbar sein, um das Überqueren enger Passagen zu ermöglichen, oder durch eine Winde zum Heben von Materialien ersetzt zu werden. Befolgen Sie die spezifischen Anweisungen.

4.1 Eingewöhnung.

Jeder, der eine Maschine bedienen will, deren Eigenschaften in Bezug auf Gewicht, Höhe, Breite, Länge oder Komplexität erheblich von der erhaltenen Ausbildung abweichen, muss sich um eine Einweisung bemühen, die diese Unterschiede abdeckt.

Es liegt in der Verantwortung des Arbeitgebers sicherzustellen, dass alle Bediener, die Arbeitsmittel verwenden, angemessen unterwiesen und geschult werden, um die geltenden Gesundheits- und Sicherheitsvorschriften einzuhalten.

4.2 Kontrollen vor der Verwendung

Vor Beginn der Arbeit mit der Maschine müssen die Gebrauchs- und Verbotshinweise in dieser Anleitung und in zusammengefasster Form auf einer Informationstafel auf der Plattform gelesen und verstanden werden. Überprüfen Sie die einwandfreie Unversehrtheit der Maschine (durch Sichtprüfung) und lesen Sie die Schilder, die die Einsatzgrenzen der Maschine angeben.

Vor jedem Gebrauch der Maschine muss der Bediener Folgendes überprüfen:

- Die Batterie ist voll geladen und/oder der Kraftstofftank ist voll.
- Der Hydraulikölstand im Tank liegt zwischen dem Minimal- und Maximalwert (bei abgesenkter Plattform).
- Es gibt keine Spuren von Öl- oder Kraftstofflecks oder anderen Flüssigkeiten.
- Das Land, auf dem Sie arbeiten möchten, ist ausreichend horizontal und konsistent.
- Die Maschine führt alle Manöver sicher aus.
- Die Getriebemotoren und die Fahrschienen sind korrekt befestigt.
- Die Ketten sind in gutem Zustand und richtig gespannt.
- Die Geländer sind an der Plattform befestigt und das Tor/die Tore ist/sind selbstschließend.
- Die Struktur weist keine offensichtlichen Mängel auf (auch die Schweißnähte der Hebekonstruktion, des Rahmens und des Turms sind visuell zu überprüfen) und es gibt keine Verformungen (z. B. Brüstungen und Bordwände). Genauere Anweisungen finden Sie im Kapitel WARTUNG.
- Die Befestigungs- und Verbindungselemente (Seeger, Ringmuttern, Muttern, Schrauben) der dehnbaren Konstruktion sind in Position und lassen keinen Zweifel an ihrem effektiven Anzug.
- Prüfen Sie, dass kein Rost an den tragenden Bauteilen der Struktur und an den Befestigungselementen vorhanden ist.
- Die Ausfahr- und Einfahrketten des Teleskoparms sind korrekt gespannt.
- Die Hinweisschilder sind einwandfrei lesbar.
- Im entsprechenden Behälter befindet sich mindestens ein Exemplar der Bedienungsanleitung in Ihrer Landessprache und der letzte gültige periodische Prüfbericht
- Die Bedienelemente sind sowohl von der Kommandoposition auf der Plattform als auch von der Notkommandoposition auf dem Fahrgestell, einschließlich des Totmannsystems und der Notstopps, sehr effizient. Für diese Kontrollen wird auf die Angaben im Abschnitt FUNKTIONSPRÜFUNGEN im Kapitel WARTUNG verwiesen.

- Der rote Schutz des EMERGENCY OVERRIDE-Tasters ist versiegelt.
- Die Ankerpunkte der Gurte sind in einwandfreiem Zustand.
- Prüfen Sie bei Verwendung als Plattform, ob die Arbeitsplattform (Korb) korrekt verriegelt ist und die entsprechende Kontrollleuchte an der Konsole den Modus „Arbeitsplattform“ signalisiert.
- Prüfen Sie bei Verwendung als Winde (optional), dass die Winde korrekt verriegelt ist und die entsprechende Kontrollleuchte auf der Konsole den Modus „Winde“ anzeigt.

4.3 Mängel, die bei Vorkontrollen festgestellt wurden.

Wenn der Bediener bei den Vorkontrollen (oder während des Gebrauchs der Maschine) einen Defekt feststellt, der gefährliche Situationen hervorrufen kann, oder vermutet, dass es zu Fehlfunktionen kommen könnte, muss die Maschine in einen sicheren Zustand versetzt werden (diese isolieren, anwenden ein Schild) und melden Sie die Anomalie dem Arbeitgeber und wenden Sie sich an ein autorisiertes Servicezentrum.

5 VERWENDUNGSMETHODE.

5.1 Bedienfeld auf der Plattform.

Die Plattform ist mit einem abnehmbaren Bedienfeld (Konsole) ausgestattet, das zwei Arten haben kann:

- Fernbedienung
- Funksteuerung

Unabhängig von der Art des Steuerungssystems (Fernsteuerung oder Funksteuerung) ist es möglich, die Steuerkonsole von der Plattform zu entfernen und die Maschine zum Aufstellen der Maschine oder zum Be- und Entladen der Maschine vom Transportmittel zu Fuß zu fahren.

- Mit **der Fernbedienung** außerhalb ihres Gehäuses auf der Plattform sind alle Maschinensteuerungen erlaubt, begrenzt auf die Länge des Verbindungskabels;
- Mit **Funksteuerung** (optional) außerhalb des Gehäuses auf der Plattform sind die folgenden Befehle nur zulässig, wenn die Last auf der Plattform weniger als 20 kg beträgt:
 - o variable Spur und Übersetzung nur, wenn sich der Arm in TRANSPORTPOSITION befindet;
 - o Entwicklung der erweiterbaren Struktur (Aufstiege / Abstiege / Drehungen).

Bei Maschinen, die mit der Windenoption ausgestattet sind, fährt der Bediener die Maschine wie folgt zu Fuß:

- Mit Fernbedienung, die an den verfügbaren Anschluss an der Bodenstation angeschlossen ist;
- Mit Funksteuerung.

5.1.1 Dokumentenfach auf der Plattform.

An der Außenseite der Plattform befindet sich ein zylindrisches Dokumentenfach mit Schraubverschluss. In diesem Fach muss immer mindestens eine Kopie der folgenden Dokumente aufbewahrt werden:

- Bedienungsanleitung in der Sprache des Betreibers;
- Dokumentation, die die gesetzlich vorgeschriebenen regelmäßigen Kontrollen bescheinigt (erkundigen Sie sich nach nationalen Verpflichtungen)

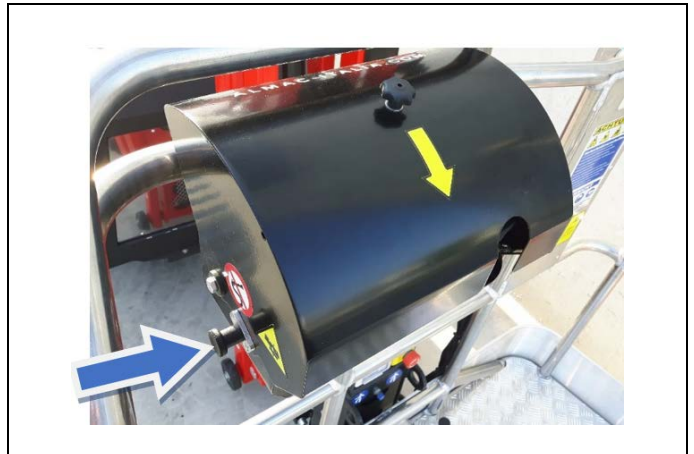


Abb.9

5.1.2 Befestigung des Tastenfeldes auf der Plattform.

Wenn Sie von der Zentrale auf der Plattform aus arbeiten oder die Maschine transportieren, müssen Sie die mobile Druckknopftafel wie unten beschrieben auf der Plattform befestigen:

1. Öffnen Sie den Deckel, indem Sie den durch den Pfeil gekennzeichneten seitlichen Kolben nach außen ziehen;



2. Stecken Sie das Tastenfeld in die Halterung und nehmen Sie das Trageband mit dem durch den Pfeil gekennzeichneten Haken;



3. Führen Sie das Trageband vor dem Display vorbei und befestigen Sie den Haken am Ständer, wie durch den Pfeil angezeigt (rechtes Bild). Auf diese Weise wird das Tastenfeld verriegelt.



Abb.10

5.1.3 Plattform-Drucktastenfeld mit GRAFISCHEM DISPLAY.

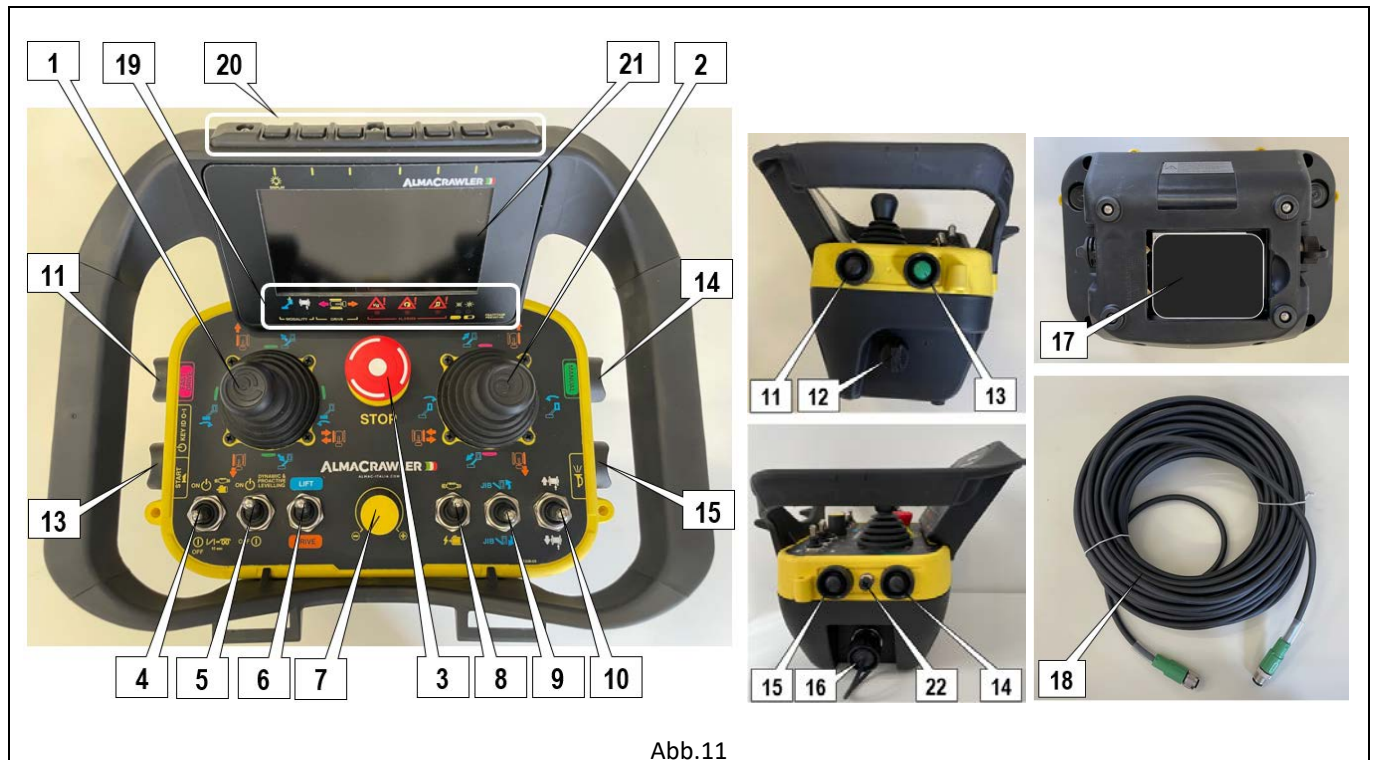


Abb.11

1. LINKER MULTIFUNKTIONS-JOYSTICK:
 - a. LINKER RAUPENANTRIEB / LINKE SPUR (ORANGE)
 - b. ARM-/TURMDREHUNG (HELLBLAU)
 - c. MANUELL (GRÜN)
2. RECHTER MULTIFUNKTIONS-JOYSTICK:
 - a. RAUPENFAHRT RECHTS / RECHTE SPUR (ORANGE)
 - b. SCHNELLFAHRT (LILA)
 - c. TELESKOP-/PLATTFORMDREHUNG (BLAU)
3. NOTAUS-KNOPF
4. EIN/AUS-WAHLSCHALTER/ VORWÄRMOTOREN THERMISCH UND ELEKTRISCH
5. DYNAMISCHER UND PROAKTIVER NIVELLIERUNGSSELEKTOR
6. WAHLSCHALTER „HEBEN“ / „FAHREN“ .
7. DREHZAHLWAHPOTENTIOMETER
8. THERMISCHER / ELEKTRISCHER LEISTUNGSWAHLSCHALTER
9. AUSLEGERSTEUERSCHALTER
10. WINDENSTEUERSCHALTER (OPTIONAL)
11. FREIGABETASTE „SCHNELLER ANTRIEB UND BOOSTER“ .
12. SICHERHEITSSCHLÜSSEL - NUR FÜR FUNKSTEUERUNGSVERSION
13. „START“ KNOPF
14. TASTE ZUR AKTIVIERUNG DER „MANUELLEN“ FUNKTION
15. HUPENKNOPF
16. VERBINDER
17. BATTERIE - NUR FÜR DIE VERSION MIT FUNKSTEUERUNG
18. KABEL - NUR FÜR FUNKSTEUERUNGSVERSION
19. SIGNALLEUCHTEN (DRUCKTASTENFELD MIT GRAFISCHEM DISPLAY)
20. SERVICE-TASTEN (DRUCKTASTENFELD MIT GRAFISCHEM DISPLAY)
21. GRAFISCHE ANZEIGE

5.1.3.1 „Totmann“-System.

Aus Sicherheitsgründen beim Einschalten der Maschine, nachdem der NOT-AUS-Knopf (3) durch Drehen im Uhrzeigersinn aktiviert wurde, um die Befehle auf der Konsole verfügbar zu haben, den START-Knopf (13) drücken, um:

- Schalten Sie die Funksteuerung ein und aktivieren Sie die Datenübertragung (nur Funkversion);
- Aktivieren Sie die Konsolenbefehle.

Optional kann die Maschine auf Kundenwunsch mit einem Zustimmungspedal (OPTIONAL) ausgestattet werden, das zur Funktion der Starttaste hinzugefügt wird, mit drei möglichen einstellbaren Funktionen:

OPTION N.1:

Um alle Bewegungen zu steuern, wenn sich die Plattform außerhalb des Transportzustands befindet (siehe Arbeitsdiagramme), muss das Pedal gedrückt werden.

Bei losgelassenem Pedal ist es möglich, die Übersetzung und die Aufwärts- / Abwärts- / Drehbewegungen nur mit der Plattform im Transportzustand zu steuern (siehe Arbeitsdiagramme);

OPTION N.2:

Das Pedal muss nur gedrückt werden, um die Übersetzung zu ermöglichen, wenn sich die Plattform außerhalb des Transportzustands befindet (siehe Arbeitsdiagramme).

OPTION N.3:

Das Pedal muss immer gedrückt sein, um alle Steuerungen zu aktivieren, unabhängig vom Zustand der Plattform.

Bei dieser Konfiguration ist es nicht möglich, die Maschine mit einem Fußbediener zu steuern.

5.1.3.2 Traktions-, Lenkungs- und Spurverbreiterungssteuerungen.



Achtung: Bevor Sie die Maschine bewegen, vergewissern Sie sich, dass sich keine Personen in der Nähe oder im Aktionsbereich der Maschine befinden. Gehen Sie in jedem Fall mit äußerster Vorsicht vor.

Bevor Sie eine Zugbewegung mit angehobener Plattform ausführen, vergewissern Sie sich, dass der Untergrund, auf dem Sie sich bewegen möchten, die in den vorherigen Abschnitten beschriebenen Eigenschaften aufweist.

Beachten Sie alle Hinweise und Verbote, die im Kapitel SICHERHEITSVORSCHRIFTEN dieses Handbuchs aufgeführt sind.

Wenn Sie sich in einem Zustand befinden, in dem die Traktionskontrolle verfügbar ist (siehe Anzeigen auf dem DISPLAY / den LEDs), nachdem Sie die Steuerung mit der START-Taste (13) aktiviert und mit dem Wahlschalter (6), ist es möglich zu befehlen:

- **VORWÄRTS-/RÜCKWÄRTSFAHREN** durch gleichzeitige Betätigung der beiden Joysticks (1) (2) in der Längsachse in gleicher Richtung und mit gleicher Intensität, um eine Geradeausfahrt zu erreichen, oder mit unterschiedlicher Intensität, um die Maschine zu lenken, wobei zu beachten ist, dass der rechte Joystick die rechte Spur und der linke Joystick die linke Spur steuert. Durch Betätigung der beiden Steuerknüppel (1) (2) in entgegengesetzter Richtung zueinander wird die gegenläufige Drehung der Traktionsketten mit daraus resultierender Lenkung der Maschine um ihre Mittelachse erreicht.
- **SPURVERBREITERUNG / -SCHRUMPFUNG** durch Betätigung entlang der Querachse eines oder beider Joysticks (1) (2) durch Drücken zur Außenseite der Maschine hin, um die Spur zu verbreitern, oder zur Innenseite der Maschine, um die Spur zu verengen . Denken Sie daran, dass beim Verbreitern und Verengen der Gleise, wenn die Gleise die werkseitig voreingestellten Positionen erreichen, die Hupe automatisch aktiviert wird, um die erreichte Position zu bestätigen. Für jedes Maschinenmodell können verschiedene vordefinierte Fahrbahnen bereitgestellt werden, auf deren Grundlage die Arbeitsbereiche der Maschine automatisch bestimmt werden.
- Der Befehl **TRACK EXTENSION** ist nur verfügbar, wenn sich die Plattform in der TRANSPORTKONFIGURATION befindet (siehe Kapitel 2. TECHNISCHE DATEN); Der Befehl **SPURVERENGUNG** ist nur verfügbar, wenn sich die Plattform in der TRANSPORTKONFIGURATION befindet und sich der Drehturm in Mittelstellung befindet (siehe auch Beschreibung des Befehls Turmdrehung).

Die Manöver **TRAKTION** und **SPURVERGRÖßERUNG / VERENGERUNG** können gleichzeitig ausgeführt werden, indem die Joysticks (1) (2) diagonal betätigt werden.

Die Befehle **TRAKTION** und **VERGRÖßERUNG / VERENGERUNG DER SPUREN** sind proportional; Es ist daher möglich, die Ausführungsgeschwindigkeit der Bewegungen entsprechend der Position der proportionalen Joysticks selbst zu modulieren.

5.1.3.2.1 Traktions- und Lenkkontrolle mit DYNAMIC & PROACTIVE NEVELING-Funktion.

Die Funktionen DYNAMISCHES & PROAKTIVES LEVEL werden durch den Wahlschalter (5) gesteuert. Diese automatischen Funktionen ermöglichen Ihnen ein sicheres Arbeiten an Land, dessen Neigung sich allmählich ändert. Das System kann eine maximale Neigung von 15° sowohl in Längs- als auch in Querrichtung ausgleichen.

Wenn sich der Wahlschalter (5) in der Position ON befindet und der Antrieb mit der Maschine in TRANSPORTKONFIGURATION gesteuert wird, ist die Funktion DYNAMIC NIVEAU aktiv und:

- Wenn der Arm abgesenkt wird, wird das Anheben des Arms in einem Winkel von etwa 5° zur Drehebene der Sattelkupplung automatisch im Voraus aktiviert, um die Höhe der Plattform vom Boden zu erhöhen und die Gefahr eines Zusammenstoßes mit dem Boden zu verringern;
- Anschließend wird die Traktionskontrolle aktiviert;
- Beim Fahren auf geneigtem Gelände steuert die Maschine automatisch die Nivellierung der Rotationsebene der Sattelkupplung, um die ausziehbare Struktur und die Plattform immer waagrecht zu halten.

Wenn sich der Wahlschalter (5) in der Position ON befindet, wird durch Befehlen des Antriebs (falls zulässig; siehe DISPLAY / LEDs) mit der Maschine aus der TRANSPORTKONFIGURATION die Funktion PROAKTIVE NIVELLIERUNG bis zur maximal zulässigen Übersetzungshöhe aktiviert (siehe Kapitel TECHNISCHE DATEN) und:

- Die Traktion stoppt automatisch, wenn die 1°-Neigung der Rotationsebene der Sattelkupplung überschritten wird. Der Bediener muss die Fahr-Joysticks loslassen;
- Durch die Reaktivierung der Traktionskontrolle steuert die Maschine zunächst die Nivellierung der Drehtisch-Rotationsebene, und wenn die ausfahrbare Struktur und die Plattform innerhalb von 1° nivelliert sind, wird die Traktionskontrolle wieder aktiviert.



Achtung: KIPPGEFAHR

Das System kann nicht verhindern, dass die Maschine bei plötzlichen Neigungsänderungen des Bodens oder bei Bordsteinkanten umkippt.

Es ist strengstens verboten, sich plötzlichen Neigungsänderungen, Bordsteinkanten, Senken, Löchern oder Unebenheiten in der Übersetzung zu stellen.

Es liegt in der vollen Verantwortung des Bedieners, die Eignung des Geländes, auf dem er sich bewegen muss, zu prüfen.

5.1.3.2.2 Traktions- und Lenkkontrolle mit FAST DRIVE- und BOOSTER-Funktion.

Die Funktionen FAST DRIVE und BOOSTER werden über die Taste (11) gesteuert. Diese automatischen Funktionen ermöglichen es Ihnen, sich mit hoher Geschwindigkeit und / oder in gerader Linie zu bewegen, indem Sie nur den rechten Steuerknüppel (2) aktivieren.

Diese Funktionen können bei der Bestellung durch Werkstatteinstellungen oder durch technischen Eingriff konfiguriert werden.

5.1.3.2.2.1 FAST DRIVE und BOOSTER: STANDARD-Konfiguration.

Wenn die Taste (11) gedrückt wird, signalisiert die automatische Aktivierung der Hupe, dass die Funktion aktiviert (1 Hupenstoß) oder deaktiviert (2 Hupenstöße) wurde.

Wenn sich die Maschine in der TRANSPORTKONFIGURATION befindet und das Potentiometer (7) über (ungefähr) 80 % gedreht wird, ist die Funktion FAST DRIVE + BOOSTER aktiv. Traktionskontrolle nur mit dem rechten Joystick (2):

- Die Traktionskontrolle wird in der vom Joystick gewählten Fahrtrichtung aktiviert;
- Die Maschine bewegt sich geradeaus mit einer Geschwindigkeit, die proportional zur Bewegung des Joysticks ist, mit einem beschleunigten Verbrennungsmotor;
- Lenkung ist nicht möglich. Um die Lenkung zu erhalten, muss die Funktion durch erneutes Drücken der Taste (11) nach dem Stoppen des Manövers deaktiviert werden.

Wenn sich die Maschine in der TRANSPORTKONFIGURATION befindet und das Potentiometer (7) zwischen 50 % und 80 % (ungefähr) gedreht wird, ist die Funktion FAST DRIVE aktiv. Traktionskontrolle nur mit dem rechten Joystick (2):

- Die Traktionskontrolle wird in der vom Joystick gewählten Fahrtrichtung aktiviert;
- Die Maschine bewegt sich geradeaus mit einer Geschwindigkeit, die proportional zur Bewegung des Joysticks ist, mit einem beschleunigten Verbrennungsmotor;
- Lenken ist durch Bewegen des Joysticks (2) nach links oder rechts möglich.

Wenn sich die Maschine in der TRANSPORTKONFIGURATION befindet und das Potentiometer (7) um weniger als 50 % (ungefähr) gedreht wird, ist die Funktion FAST DRIVE aktiv. Traktionskontrolle nur mit dem rechten Joystick (2):

- Die Traktionskontrolle wird in der vom Joystick gewählten Fahrtrichtung aktiviert;
- Die Maschine bewegt sich in einer geraden Linie mit niedriger Geschwindigkeit vorwärts, proportional zur Bewegung des Joysticks, mit dem Verbrennungsmotor im Leerlauf;
- Lenken ist durch Bewegen des Joysticks (2) nach links oder rechts möglich.

Wenn sich die Maschine AUSSERHALB DER TRANSPORTKONFIGURATION befindet und das Potentiometer (7) um mehr als 50 % gedreht ist, ist die Funktion FAST DRIVE aktiv. Traktionskontrolle nur mit dem rechten Joystick (2):

- Die Traktionskontrolle wird in der vom Joystick gewählten Fahrtrichtung aktiviert;
- Die Maschine bewegt sich mit der Sicherheitsgeschwindigkeit, proportional zur Bewegung des Joysticks, mit einem beschleunigten Verbrennungsmotor geradeaus;
- Lenken ist durch Bewegen des Joysticks (2) nach links oder rechts möglich.

Wenn sich die Maschine AUSSERHALB DER TRANSPORTKONFIGURATION befindet und das Potentiometer (7) um weniger als 50 % gedreht wird, ist die Funktion FAST DRIVE aktiv. Traktionskontrolle nur mit dem rechten Joystick (2):

- Die Traktionskontrolle wird in der vom Joystick gewählten Fahrtrichtung aktiviert;
- Die Maschine bewegt sich mit Sicherheitsgeschwindigkeit geradeaus, proportional zur Bewegung des Joysticks, mit minimalem Verbrennungsmotor;
- Lenken ist durch Bewegen des Joysticks (2) nach links oder rechts möglich.

5.1.3.2.2.2 FAST DRIVE und BOOSTER: OPTIONALE Konfiguration.

Wenn die Taste (11) gedrückt wird, signalisiert die automatische Aktivierung der Hupe, dass die Funktion aktiviert (1 Hupenstoß) oder deaktiviert (2 Hupenstöße) wurde.

Wenn sich die Maschine in der TRANSPORTKONFIGURATION befindet, ist die Funktion FAST DRIVE + BOOSTER unabhängig von der Position des Potentiometers (7) aktiv und:

- Steuern Sie die Traktion, indem Sie nur den rechten Joystick (2) innerhalb von etwa 90 % seines Hubs aktivieren:
 - o die Traktionskontrolle wird in der vom Joystick gewählten Fahrtrichtung aktiviert;
 - o das Auto fährt mit beschleunigtem Dieselmotor geradeaus;
 - o Lenkung ist nicht möglich;
 - o Um die Lenkung zu erhalten, muss die Funktion durch erneutes Drücken der Taste (11) nach dem Stoppen des Manövers deaktiviert werden.
- Steuern der Traktion nur mit dem rechten Joystick (2), der über etwa 90 % seines Hubs aktiviert ist:
 - o die Traktionskontrolle wird in der vom Joystick gewählten Fahrtrichtung aktiviert;
 - o die Maschine fährt geradeaus mit erhöhter Geschwindigkeit (BOOSTER-Funktion) mit beschleunigtem Dieselmotor;
 - o Lenkung ist nicht möglich;
 - o Um die Lenkung zu erhalten, muss die Funktion durch erneutes Drücken der Taste (11) nach dem Stoppen des Manövers deaktiviert werden.

Befindet sich die Maschine außerhalb der TRANSPORTKONFIGURATION, ist die Funktion FAST DRIVE unabhängig von der Position des Potentiometers (7) aktiv. Traktionskontrolle nur mit dem rechten Joystick (2):

- Die Traktionskontrolle wird in der vom Joystick gewählten Fahrtrichtung aktiviert;
- Die Maschine fährt mit einem beschleunigten Dieselmotor mit Sicherheitsgeschwindigkeit geradeaus;
- Lenkung ist nicht möglich;
- Um die Lenkung zu erhalten, muss die Funktion durch erneutes Drücken der Taste (11) nach dem Stoppen des Manövers deaktiviert werden.

5.1.3.3 Manuelle Steuerung der Nivellierung der Sattelkupplungsebene.

Bei Maschinen mit Bedienpult mit Grafikdisplay ist es möglich, die Sattelkupplungsebene manuell zu kippen. Um die manuelle Nivellierung der Sattelkupplungsebene zu steuern, verwenden Sie den Joystick (1) gleichzeitig mit der Taste zum Aktivieren der MANUAL-Funktion (14).

Durch Betätigung des Joysticks (1) in Längsrichtung kippt die Sattelkupplungsebene entsprechend der Joystickbetätigung nach vorne oder hinten;

Durch Betätigung des Joysticks (1) in Querrichtung kippt die Sattelkupplungsebene entsprechend der Joystick-Betätigung seitlich nach rechts oder links.

Wenn sich die Maschine im Transportzustand befindet und eine Last von mehr als 20 kg auf der Plattform ist, ist es möglich, die Sattelplatte manuell bis zu einer maximalen Neigung von 5° sowohl in Längs- als auch in Querrichtung zu neigen.

Wenn die Last auf der Plattform weniger als 20 kg beträgt, d. h. durch Bedienung von der Plattform aus, ist es möglich, das Ende des Hubs (15°) zu erreichen.

5.1.3.4 Plattformhandhabung (Aufstiege, Abfahrten, Drehungen).

Zum Bewegen der Plattform (Anstiege, Abstiege, Drehungen) werden die Joysticks (1), (2), der Schalter (9) und der Wahlschalter (6) verwendet.

Wenn Sie sich in einem Zustand befinden, in dem die Fahrbefehle für die Plattform verfügbar sind (siehe Anzeigen auf dem DISPLAY / LEDs), nachdem Sie die Befehle mit der START-Taste (13) aktiviert und mit dem Wahlschalter (6) die Betriebsart "HEBEN" gewählt haben, können Sie die Bewegung der Plattform wie in den folgenden Abschnitten beschrieben steuern.

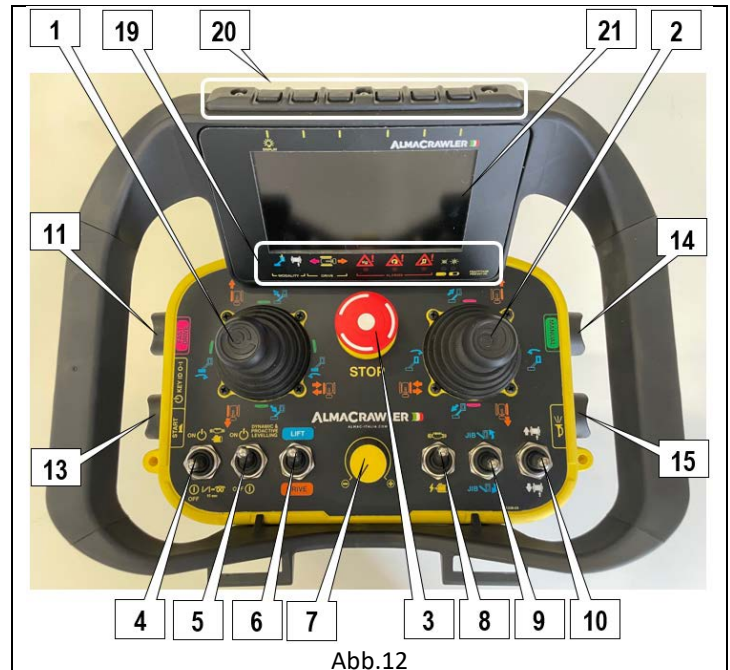


Abb.12

5.1.3.4.1 Aufstieg / Abstieg des Hauptarms.

Um das Auf- und Abstiegsmanöver des Hauptarms durchzuführen, betätigen Sie den Proportional-Joystick (1) nach vorne, um aufzusteigen, oder nach hinten, um abzustiegen. Der Befehl ist proportional, sodass es möglich ist, die Manövriergeschwindigkeit durch mehr oder weniger tiefe Betätigung des Joysticks zu modulieren.

Der Auf-/Ab-Befehl des Hauptarms kann gleichzeitig befohlen werden mit:

- Revolverdrehung (durch diagonales Betätigen desselben Joysticks);
- Aus- oder Einfahren des Teleskoparms (Joystick 2);
- Nur für JIBBI 12xx und JIBBI 16xx: Jib hoch oder runter (Schalter 9).

Mit dem Potentiometer (7) ist es möglich, die maximale Regelgeschwindigkeit (Versionen ELC - LTH) zu variieren oder die Drehzahl des Wärmemotors (Versionen mit Wärmemotor) zu wählen:

- Leerlaufdrehzahl bei Potentiometer ganz nach links gedreht (-);
- Maximale Geschwindigkeit bei voll aufgedrehtem Potentiometer im Uhrzeigersinn (+).

Hinweis: Beim Modell JIBBI U-1570 erfolgt der Auf-/Abstiegsbefehl des Hauptarms immer bei maximaler Motordrehzahl, unabhängig vom Zustand des Potentiometers (7).

5.1.3.4.2 Drehung des Turms.

Verwenden Sie zum Drehen des Turms den proportionalen Steuerknüppel (1), indem Sie ihn nach rechts bewegen, um eine Drehung gegen den Uhrzeigersinn zu erzielen, oder nach links, um eine Drehung im Uhrzeigersinn zu erzielen. Der Befehl ist proportional, sodass es möglich ist, die Manövriergeschwindigkeit durch mehr oder weniger tiefe Betätigung des Joysticks zu modulieren.

Der Revolverdrehungsbefehl kann zur gleichen Zeit befohlen werden wie:

- Auf- oder Abstieg des Hauptarms (durch diagonales Betätigen desselben Joysticks);
- Aus- oder Einfahren des Teleskoparms (Joystick 2);
- Nur für JIBBI 12xx und JIBBI 16xx: Jib hoch oder runter (Schalter 9).

Mit dem Potentiometer (7) ist es möglich, die maximale Regelgeschwindigkeit (Versionen ELC - LTH) zu variieren oder die Drehzahl des Wärmemotors (Versionen mit Wärmemotor) zu wählen:

- Leerlaufdrehzahl bei Potentiometer ganz nach links gedreht (-);
- Maximale Geschwindigkeit bei voll aufgedrehtem Potentiometer im Uhrzeigersinn (+).

In der TRANSPORT-Stellung stoppt die Steuerung der Revolverdrehung automatisch, wenn sie die Mittelstellung ($0^\circ \pm 2^\circ$) erreicht, um den Befehl SPURVERENGEN zu aktivieren. Um mit dem Manöver fortzufahren, muss der Proportional-Joystick (1) losgelassen und erneut aktiviert werden.

5.1.3.4.3 Ausfahren / Einfahren des Teleskoparms.

Verwenden Sie zum Ausfahren/Einfahren des Teleskoparms den proportionalen Joystick (2), indem Sie ihn nach vorne bewegen, um den Arm auszufahren, oder nach hinten, um den Arm einzufahren. Der Befehl ist proportional, sodass es möglich ist, die Manövriergeschwindigkeit durch mehr oder weniger tiefe Betätigung des Joysticks zu modulieren.

Die Ausfahr-/Einfahrsteuerung des Teleskoparms kann gleichzeitig gesteuert werden mit:

- Auf- oder Abstieg des Hauptarms (Joystick 1);
- Turmdrehung (Joystick 1);
- Nur für JIBBI 12xx und JIBBI 16xx: Jib hoch oder runter (Schalter 9).

Mit dem Potentiometer (7) ist es möglich, die maximale Regelgeschwindigkeit (Versionen ELC - LTH) zu variieren oder die Drehzahl des Wärmemotors (Versionen mit Wärmemotor) zu wählen:

- Leerlaufdrehzahl bei Potentiometer ganz nach links gedreht (-);
- Maximale Geschwindigkeit bei voll aufgedrehtem Potentiometer im Uhrzeigersinn (+).

5.1.3.4.4 Drehung der Plattform.

Um die Drehbewegung der Plattform auszuführen, verwenden Sie den proportionalen Steuerknüppel (2), indem Sie ihn nach rechts bewegen, um eine Drehung gegen den Uhrzeigersinn zu erhalten, oder nach links, um eine Drehung im Uhrzeigersinn zu erzielen. Der Befehl ist proportional, sodass es möglich ist, die Manövriergeschwindigkeit durch mehr oder weniger tiefe Betätigung des Joysticks zu modulieren.

Der Plattformrotationsbefehl kann nicht gleichzeitig mit anderen Befehlen ausgeführt werden.

Mit dem Potentiometer (7) ist es möglich, die maximale Regelgeschwindigkeit (Versionen ELC - LTH) zu variieren oder die Drehzahl des Wärmemotors (Versionen mit Wärmemotor) zu wählen:

- Leerlaufdrehzahl bei Potentiometer ganz nach links gedreht (-);
- Maximale Geschwindigkeit bei voll aufgedrehtem Potentiometer im Uhrzeigersinn (+).

5.1.3.4.5 Aufstieg / Abstieg des Auslegers.

Um den Ausleger auf- und absteigen zu lassen, wird der Schalter (9) nach vorne betätigt, um den Ausleger aufsteigen zu lassen, oder nach hinten, um ihn absteigen zu lassen. Der Befehl ist EIN-AUS, daher ist es nicht möglich, die Manövriergeschwindigkeit zu modulieren, die bei einer festen, werkseitig eingestellten Geschwindigkeit auftritt.

Nur für JIBBI 12xx und JIBBI16xx kann der Auslegerauf-/abstieg gleichzeitig befohlen werden zu:

- Turmdrehung (Joystick 1);
- Aus- oder Einfahren des Teleskoparms (Joystick 2);

Mit dem Potentiometer (7) ist es möglich, die maximale Regelgeschwindigkeit (Versionen ELC - LTH) zu variieren oder die Drehzahl des Wärmemotors (Versionen mit Wärmemotor) zu wählen:

- Leerlaufdrehzahl bei Potentiometer ganz nach links gedreht (-);
- Maximale Geschwindigkeit bei voll aufgedrehtem Potentiometer im Uhrzeigersinn (+).

N.B.: Beim Modell JIBBI U-1570 erfolgt die Steuerung des Auslegers nach oben/unten immer bei maximaler Motordrehzahl, unabhängig vom Zustand des Potentiometers (7).

5.1.3.4.6 Plattformbewegung mit DYNAMIC & PROACTIVE NEVELING-Funktion.

Die Funktionen DYNAMISCHES & PROAKTIVES LEVEL werden durch den Wahlschalter (5) gesteuert. Diese Automatikfunktion ermöglicht es Ihnen, die Plattform auf abschüssigem Gelände sicher zu bewegen.

Wenn sich der Wahlschalter (5) in der Position ON befindet, durch Aktivierung eines beliebigen Plattformbewegungsbefehls:

- die Maschine steuert automatisch die Nivellierung der Rotationsebene der Sattelpkupplung, um die ausziehbare Struktur und die Plattform immer waagrecht zu halten;
- wenn die Rotationsebene der Sattelpkupplung horizontal ist, wird der Plattformbewegungsbefehl aktiviert.



Achtung: KIPPGEFAHR

Das System kann die Rotationsebene der Sattelpkupplung nicht nivellieren, wenn der Boden mehr als 15° geneigt ist, und wenn der Wahlschalter (5) auf ON(EIN) steht, kann kein Befehl zum Bewegen der Plattform ausgeführt werden.

Es ist notwendig, den Wahlschalter (5) auf AUS zu stellen, um die Bedienelemente bedienen zu können, um die Plattform wieder auf den Boden zu bringen und die Maschine auf einem geeigneten Boden neu zu positionieren.

5.1.3.5 Windensteuerung (optional).

Mit Ausnahme des Modells JIBBI U-1570 ist es bei den anderen Modellen JIBBI 12xx und JIBBI16xx möglich, anstelle der Plattform eine Winde als AUSTAUSCHBARES ZUBEHÖR zu installieren, wodurch die Maschine als Kran für Lasten bis zu 200 kg verwendet werden kann. Siehe spezifische Anweisungen zur Installation des Zubehörs.

Betätigen Sie den Schalter (10) nach vorne, um die Last anzuheben, oder nach hinten, um die Last abzusenken. Der Befehl ist EIN-AUS, daher ist es nicht möglich, die Manövriergeschwindigkeit zu modulieren, die bei einer festen, werkseitig eingestellten Geschwindigkeit auftritt.

Der Windenbefehl kann nicht gleichzeitig mit anderen Befehlen ausgeführt werden.

Mit dem Potentiometer (7) ist es möglich, die maximale Regelgeschwindigkeit (Versionen ELC - LTH) zu variieren oder die Drehzahl des Wärmemotors (Versionen mit Wärmemotor) zu wählen:

- Leerlaufdrehzahl bei Potentiometer ganz nach links gedreht (-);
- Maximale Geschwindigkeit bei voll aufgedrehtem Potentiometer im Uhrzeigersinn (+).

5.1.3.6 Andere Funktionen und Geräte des Bedienfelds.

5.1.3.6.1 Not-Halt.

Durch Drücken der roten Not-Aus-Taste (3) werden alle Funktionen sofort gestoppt und die Maschine schaltet sich aus. Um die normalen Funktionen nach dem Drücken der Not-Aus-Taste wieder aufzunehmen, ist Folgendes erforderlich:

- Drehen Sie den Knopf um eine Vierteldrehung im Uhrzeigersinn (oder ziehen Sie ihn nach außen, je nach Knopftyp);
- Warten Sie, bis das Display und ein Summer wieder aktiviert werden;
- Drücken Sie die „START“-Taste (13).

5.1.3.6.2 Wahlschalter THERMAL / ELECTRIC (EVO-Versionen).

Bei Maschinen, die mit einem Verbrennungsmotor (Diesel oder Benzin) und gleichzeitig mit einer einphasigen Elektropumpe ausgestattet sind, kann mit dem Wahlschalter (8) ausgewählt werden, welche Stromversorgung verwendet werden soll, indem der Wahlschalter bewegt wird:

- Vorwärts, um die Wärmekraftmaschine zu verwenden;
- Zurück zum Einsatz des Elektromotors.

Nachdem die Stromversorgung ausgewählt wurde, muss der Wahlschalter (4) verwendet werden. Siehe Beschreibung unten.

Durch Betätigen des Wahlschalters (8) bei laufendem Motor wird dieser abgeschaltet.

5.1.3.6.3 Wahlschalter Motor ON / OFF / PREHEAT (EIN / AUS / VORHEIZEN) (EVO-Versionen).

Bei Maschinen der Version EVO hängt die Funktion des Wahlschalters (4) vom Zustand des Wahlschalters (8) ab.

Wenn die Versorgung mit Verbrennungsmotor gewählt wurde und der Motor ausgeschaltet ist:

- Drehen Sie den Wahlschalter (4) für einige Sekunden zurück, um die Glühkerzen vorzuwärmen (für Dieselmotoren, die mit dieser Funktion ausgestattet sind);
- Betätigen Sie den Wahlschalter (4) einige Sekunden lang, um den Verbrennungsmotor zu starten.

Wenn die Wärmekraftmaschine eingeschaltet ist:

- Drehen Sie den Wahlschalter (4) einige Sekunden zurück, um ihn auszuschalten.

Wenn die Stromversorgung durch einen Elektromotor aktiviert wurde (und die Maschine an das Stromnetz angeschlossen ist):

- Betätigen Sie den Wahlschalter (4) einige Sekunden lang, um den Elektromotor zu starten

Wenn der Elektromotor läuft:

- Drehen Sie den Wahlschalter (4) einige Sekunden zurück, um ihn auszuschalten.

5.1.3.6.4 Geschwindigkeitswahlpotentiometer.

Mit dem Potentiometer (7) wird die Ausführungsgeschwindigkeit einiger Bewegungen wie folgt gewählt:

- Maschinen mit Verbrennungsmotor: Die Drehzahl des Verbrennungsmotors wird ausgewählt, und einige Funktionen im Zusammenhang mit der Traktionskontrolle können aktiviert werden.
- Batteriebetriebene Maschinen (ELC- und LTH-Versionen): Die Geschwindigkeit einiger Bewegungen kann angepasst werden.

Lesen Sie die vorherigen Abschnitte, um die Funktionen der verschiedenen Manöver zu verstehen.

5.1.3.6.5 Start Knopf.

Die START-Taste (13) dient zum Aktivieren der Bedienelemente des Drucktastenfelds, wenn die Maschine eingeschaltet wird, wenn die Meldung START DRÜCKEN auf dem Display erscheint, nachdem das akustische Warnsignal aktiviert wurde, das signalisiert, dass das Steuersystem aktiviert wurde eingeschaltet.

5.1.3.6.6 Hupenknopf.

Die HORN-Taste (15) muss aktiviert werden, wenn Sie beabsichtigen, die Bewegung der Maschine zu signalisieren, indem Sie Personen alarmieren, die sich möglicherweise im Aktionsbereich der Maschine befinden.

5.1.3.6.7 Aktivierungstaste der Funktion „MANUELL“.

Durch gleichzeitiges Betätigen der Taste MANUELL (14) und des Joysticks (1) ist es möglich, die Nivellierung der Drehebene des Drehtisches manuell zu steuern, wenn sich die Plattform im TRANSPORT-Zustand befindet. Die erhaltene Bewegung ist deckungsgleich mit der Betätigung des Joysticks. Ohne Last auf der Plattform ist es möglich, die manuelle Nivellierung bis zu den Endlagen zu steuern; Mit einer Last auf der Plattform ist es möglich, die manuelle Nivellierung zu steuern, um eine maximale Neigung der Rotationsebene von 5° absolut zu erreichen.

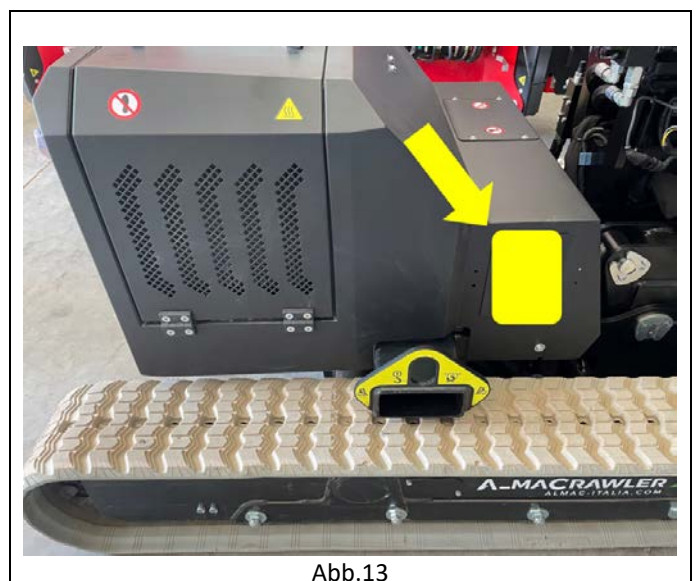
5.1.3.6.8 Sicherheitsschlüssel (nur für die Version mit RADIO CONTROL (FUNKSTEUERUNG)).

Der Sicherheitsschlüssel (12) dient zur Aktivierung des Steuerdrucktastenfelds. Stecken Sie den mitgelieferten Schlüssel ein, um das Tastenfeld zu aktivieren. Wenn der Schlüssel nicht eingesteckt ist, wird das Tastenfeld nicht aktiviert.

Der Schlüssel ist codiert, verwenden Sie daher nur den mitgelieferten Schlüssel; Es ist nicht möglich, das Tastenfeld mit dem Schlüssel eines anderen Tastenfelds zu aktivieren.

5.1.3.6.9 Zusatzakku Funkfernbedienung (nur bei Ausführung RADIO CONTROL).

Die Batterie (17) dient zum Betrieb des Steuertastenfeldes (nur Funksteuerung). An der Maschine ist immer ein zweiter Akku mit entsprechendem Ladegerät vorhanden, der ihn im Bedarfsfall aufgeladen hält. Die Pufferbatterie befindet sich im nebenstehenden Fach.



5.1.3.6.10 Kabel und Stecker (nur für Version RADIO CONTROL).

Das Kabel (18) wird bei Maschinen mit Funksteuerung mitgeliefert. Es dient zur physikalischen Verbindung des Tastenfeldes mit der Maschinensteuerung über den Stecker (16) bei Problemen mit der Funkübertragung und für alle Fälle, in denen die Verwendung der Funksteuerung aufgrund besonderer Vorschriften nicht erlaubt ist.

5.1.3.6.11 Grafisches Display und Servicetasten (Versionen mit DISPLAY).

Auf dem Grafikdisplay (21) werden während des normalen Gebrauchs der Maschine notwendige Informationen im Grafikteil des Displays und im Bereich der Warnleuchten (19) angezeigt.

Auch bei Service-Eingriffen werden Informationen zu Fehler- und Diagnoseinformationen über die Service-Tasten (20) benötigt.

- A. Anpassung der Displayhelligkeit
- B. HOME Taste
- C. FEHLER-Schaltfläche
- D. DIAGNOSE-Taste
- E. SERVICE-Taste
- F. SPRACHEN-Taste

Das nebenstehende Bild (21) zeigt das Menü des HOME-Bildschirms.

Siehe unten für die Bedeutung von Symbolen und Farben.

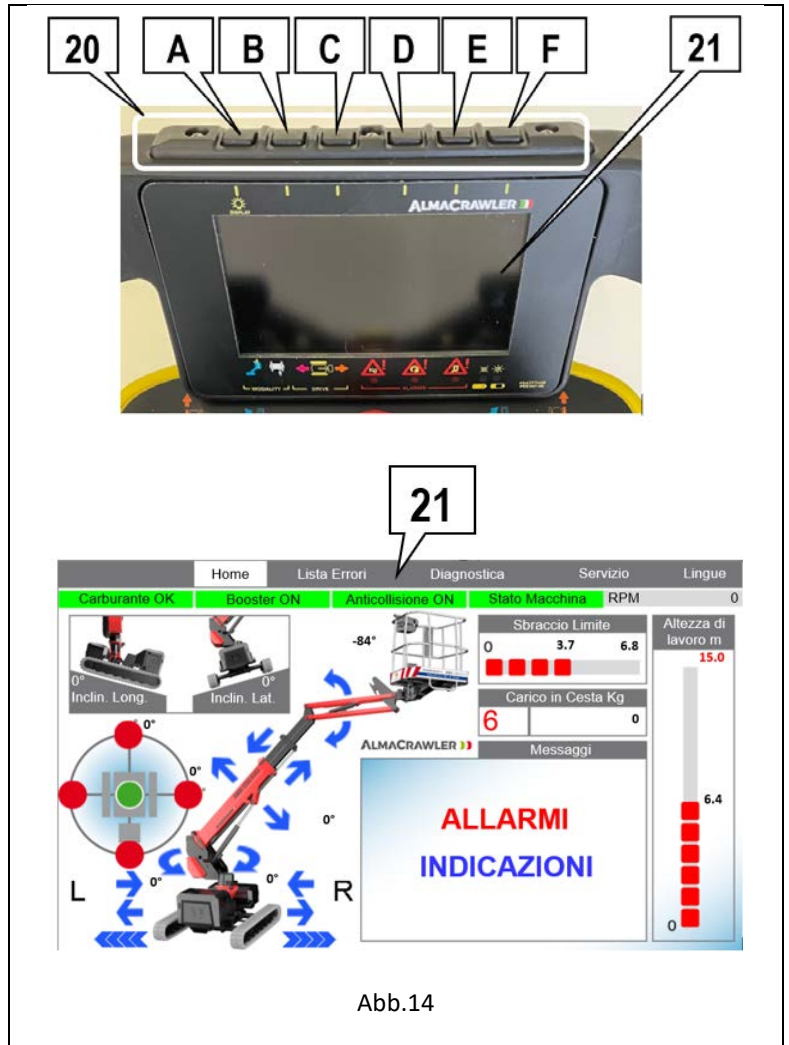






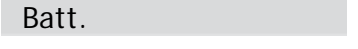


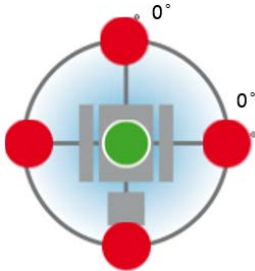









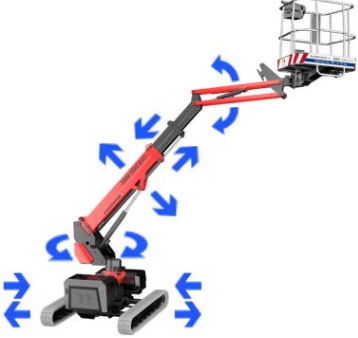



Abb.14

5.1.3.6.11.1 Hauptbildschirmanzeigen.

 	Kraftstoff- /Batteriestandsanzei ge	<ul style="list-style-type: none"> - Grüne Anzeige: „Kraftstoff OK“ - „Batt. OK“ Kraftstoff- /Batteriestand ausreichend; - Rote Anzeige: „Kraftstoffreserve“ - „Batterie schwach %“ Kraftstoffstand / Batterie schwach.
	BOOSTER-Anzeige	<ul style="list-style-type: none"> - Grüne Anzeige: „BOOSTER ON“ Booster aktiv; - Rote Anzeige: „BOOSTER OFF“ Booster nicht aktiv.
	Antikollisionsanzeig e (optional)	<ul style="list-style-type: none"> - Grüne Anzeige: „ANTI-COLLISION ON“ Antikollisionssensoren aktiv; - Rote Anzeige: „ANTI-COLLISION OFF“ Antikollisionssensoren deaktiviert.
	Maschinenstatusanz eige	<ul style="list-style-type: none"> - Grüne Anzeige: „Maschinenstatus“ Maschine betriebsbereit; - Rote Anzeige: „Fehlerstatus“ Es liegen Fehler im Speicher vor.
 	Motoranzeige / Batteriestatusanzeig e	<p>EVO-Version:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Maschine aus, der Wert ist 0; - Maschine läuft: Die Motordrehzahl wird angezeigt. <p>LTH-Version:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Prozentsatz der Batterieladung
	Längsniveauanzeige	Die Neigung des Rahmens auf Längsebene wird in Echtzeit angezeigt.
	Seitenstandsanzeige	Die Neigung des Rahmens auf der Seitenebene wird in Echtzeit angezeigt.
	Visuelle Blase	<ul style="list-style-type: none"> - Grünes Licht: Die Nivellierung der Maschine liegt innerhalb der zulässigen Grenzen. Es gibt keine roten Lichter; - Rotes Licht: Wenn die Maschine nicht waagrecht steht, leuchtet ein rotes Licht auf, das entsprechend der Neigungsrichtung der Maschine positioniert ist. Wenn die Maschine sowohl in Quer- als auch in Längsrichtung nicht

		<p>waagrecht steht, leuchten gleichzeitig zwei rote Lichter. Das grüne Licht ist nicht vorhanden.</p> <p>Hinweis: Diese Bedingungen werden, wenn sie die Bewegung einschränken, im Alarmfeld hervorgehoben.</p>
	<p>Reichweitenindikator begrenzen</p>	<p>Es aktualisiert in Echtzeit die maximale Reichweite, die der Bediener in Bezug auf den Mittelpunkt der Sattelkupplung erreichen kann, entsprechend dem Arbeitsdiagramm.</p> <p>Im nebenstehenden Beispiel wird angezeigt, dass eine Arbeitsreichweite von 6,8 [m] erreicht werden kann. Der Wert von 3,7 [m] steht für die erreichte Reichweite des Bedieners.</p>
	<p>Anzeige der Last auf der Plattform und des laufenden Arbeitsdiagramms</p>	<p>Im nebenstehenden Beispiel wird angegeben:</p> <ul style="list-style-type: none"> - 13 = aktives Arbeitsdiagramm; - 0 = Plattformlast gleich 0 kg (Plattform leer).
	<p>Anzeige maximalen der Arbeitshöhe</p>	<p>Es aktualisiert in Echtzeit die maximale Höhe, die der Bediener vom Boden aus erreichen kann, entsprechend dem Arbeitsdiagramm.</p> <p>Im nebenstehenden Beispiel wird angezeigt, dass eine Arbeitshöhe von 16,0 [m] erreicht werden kann. Der Wert von 7,4 [m] stellt die vom Bediener erreichte Arbeitshöhe dar.</p>
	<p>Spurverbreiterung / Einfahrfreigabe (Spurumbau)</p>	<p>Gibt Auskunft über die Verfügbarkeit des Spurverbreiterungs-/Einfahrbefehls (R = Rechts; L = Links).</p> <ul style="list-style-type: none"> - BLAUER Pfeil: Der Befehl ist verfügbar; - Wenn kein Pfeil vorhanden ist, ist der Befehl gesperrt; <p>N.B.: Unter Transportbedingungen ist es möglich, die Gleise zu verlängern. Unter Transportbedingungen und mit zentriertem Turm ist es möglich, die Raupen einzufahren.</p>
	<p>Spuranzeige</p>	<ul style="list-style-type: none"> -  : Pfeil Nr. 1: WAGEN GESCHLOSSEN. Die Spur ist vollständig eingefahren oder hat die UNTERE ZWISCHENSPUR (ca. 0-275) nicht erreicht. -  : N°2 Pfeile: UNTERE ZWISCHENSPUR (ca. 275-420 mm).

		<ul style="list-style-type: none"> -  : N°3 Pfeile: OBERE ZWISCHENSCHIENE (ca. 420-545 mm); -  : N°4 Pfeile: ERWEITERTE STRECKE. Die Strecke ist am Ende ihrer Reise. <p>N.B .: Je nach Gleis stellt die Maschine die möglichen Arbeitsdiagramme automatisch ein, auch in Abhängigkeit von der Last auf der Plattform. Alle Raupenausfahrsschritte werden zusätzlich akustisch signalisiert.</p>
	<p>Ermöglichen von der Bewegungen erweiterbaren Struktur</p>	<p>Die Pfeile neben jedem Konstruktionsteil der Maschine geben Auskunft über die Verfügbarkeit der verschiedenen Befehle.</p> <ul style="list-style-type: none"> - BLAUER Pfeil leuchtet dauerhaft: Bewegung ist aktiviert; - Blinkender BLAUER Pfeil: Zeigt die erste Bewegung an, die auszuführen ist, um die Maschine aus einem blockierten Zustand zu holen; - Wenn kein Pfeil vorhanden ist, ist die Bewegung gesperrt.
	<p>Plattformbewegungsanzeige, wenn Schlittenbewegungen ausgewählt sind</p>	<ul style="list-style-type: none"> - BLAUER Pfeil: Zeigt an, welche Bewegung der Plattform erforderlich ist, um die Maschine in den Zustand zu bringen, in dem die Übersetzung aktiviert ist.

5.1.3.6.11.2 Taste zur Helligkeitseinstellung (A).

Drücken Sie diese Taste mehrmals, um verschiedene Helligkeiten des Displays einzustellen.

5.1.3.6.11.3 HOME-Taste (B).

Drücken Sie diese Taste, um zum Hauptanzeigebildschirm zurückzukehren.

5.1.3.6.11.4 FEHLER-Schaltfläche (C).

Drücken Sie diese Taste, um den Bildschirm FEHLERLISTE aufzurufen, auf dem alle laufenden Fehler angezeigt werden.

Wenn Sie die Seite ERROR LOG auswählen, gelangen Sie in den Speicher der aufgezeichneten Fehler. Das ERROR LOG kann gelöscht werden, indem eine Taste (A) länger als 5 Sekunden gedrückt wird.

5.1.3.6.11.5 DIAGNOSE-Taste (D).

Drücken Sie diese Taste, um den DIAGNOSE-Bildschirm aufzurufen und verschiedene Maschinenparameter (Winkel, Drücke, Lasten usw.) anzuzeigen.

Durch Auswahl der Seite CONFIG gelangen Sie in den Konfigurationsbildschirm, auf dem ein autorisierter Techniker den Aktivierungsstatus einiger optionaler Funktionen überprüfen und eventuell andere aktivieren/deaktivieren kann.



Achtung: Die Kollisionssensoren können nur vorübergehend deaktiviert werden. Wird die Maschine mit dem Schlüssel oder der Nottaste ausgeschaltet, werden die Sensoren beim Neustart automatisch wieder aktiviert.

5.1.3.6.11.6 SERVICE-Taste (E).

Drücken Sie diese Taste, um den SERVICE-Bildschirm aufzurufen und Daten zu Wartungsvorgängen anzuzeigen, wie z. B.:

- Softwareveröffentlichung;
- Arbeitsstunden;
- Ereignisprotokoll überlasten;
- Registrierung der Nutzung des EMERGENCY OVERRIDE-Systems;
- Sonstiges.

5.1.3.6.11.7 SPRACHEN (F)-Taste.

Drücken Sie diese Taste, um den Bildschirm SPRACHEN aufzurufen und die Sprache der auf dem Display angezeigten Textmeldungen zu ändern.

5.1.3.6.11.8 Warnlichter.

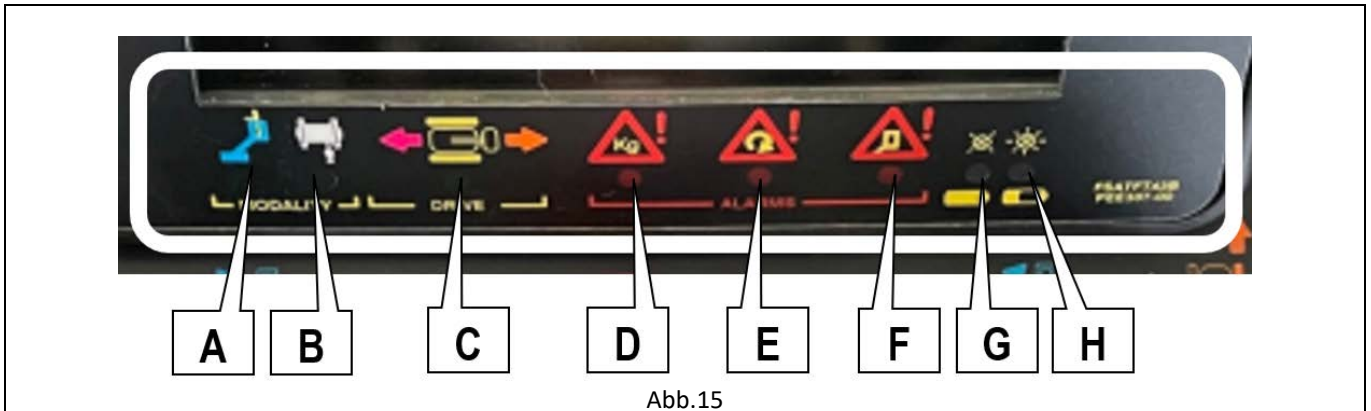


Abb.15

- A** **Grünes Dauerlicht:** Die Plattform ist korrekt auf der Maschine installiert. Wenn keine anderen Alarme vorliegen, sind alle Befehle aktiviert.

Ein mit grünem Blinklicht (nur bei Maschinen mit Funksteuerung): Das Drucktastenfeld (Funksteuerung) befindet sich nicht im Plattformsteuerstand. Wenn sich eine Person auf der Plattform befindet, sind nur die Bedienelemente in der TRANSPORT-Position erlaubt; Wenn die Plattform vollständig entladen ist, sind alle Befehle erlaubt.

Leuchtet mit grünem Blinklicht gleichzeitig mit dem Licht (B): Weder die Plattform noch die Winde sind installiert. Wenn das Load-Sensing-System eine negative Last (ca. -30 kg) erkennt, sind alle Befehle weiterhin zulässig; Ist die Last auf der Plattform höher, sind die Bedienelemente nur aktiv, wenn sich die Plattform in der TRANSPORT-Stellung befindet.

- B** **Grünes Dauerlicht:** Die Winde wurde installiert, um die Plattform zu ersetzen, und die Hebe- und Senkbewegungen der Last sind aktiviert. Siehe speziell die Befehle mit der Windenoption.

Leuchtet mit grünem Blinklicht gleichzeitig mit dem Licht (A): Weder die Plattform noch die Winde sind installiert. Wenn das Load-Sensing-System eine negative Last (ca. -30 kg) erkennt, sind alle Befehle weiterhin zulässig; Ist die Last auf der Plattform höher, sind die Bedienelemente nur aktiv, wenn sich die Plattform in der TRANSPORT-Stellung befindet.

- C** **Ein mit grünem Dauerlicht:** Die Maschine befindet sich im Transportzustand und die Translation ist erlaubt.

Ein mit grünem Blinklicht: Die Maschine befindet sich außerhalb des Transportzustands und die Fahrt mit Sicherheitsgeschwindigkeit ist aktiviert.

Grünes Licht aus: Fahrt ist gesperrt.

- D** **Ein mit rotem Dauerlicht:** Der Überlastungsalarm ist aktiv. Wenn sich die Plattform außerhalb der TRANSPORT-Position befindet, sind alle Bedienelemente deaktiviert und um die Arbeit fortzusetzen, muss die Überlast entfernt werden, oder es muss eine Notbergung mit dem im Kapitel „Bodensteuerung“ beschriebenen Verfahren durchgeführt werden.

Ein mit rotem Blinklicht: Plattformlast nahe der Höchstgrenze. Die Befehle sind weiterhin möglich.

Rotes Licht aus: Plattformlast unter der Höchstgrenze.

- E** **Rotes Dauerlicht:**
- Wenn sich die Plattform in der Transportstellung befindet: Alarm durch Kippen der Sattelkupplungsebene um mehr als 0,5°; das Anheben der Plattform über die TRANSPORT-Position hinaus wird verhindert.
 - Wenn sich die Plattform außerhalb der Transportposition befindet und über die maximale Verschiebehöhe hinaus: Alarm bei einer Neigung der Sattelkupplung von mehr als 1,5°; es sind nur Manöver erlaubt, um die Plattform wieder auf den Boden zu bringen;
 - Wenn sich die Plattform außerhalb der Transportposition befindet, aber in einer Höhe, in der die Verschiebung noch kontrolliert werden kann: Alarm wegen einer Neigung der

Sattelkupplungsebene von mehr als 4°; es sind nur die Manöver erlaubt, mit denen die Plattform wieder auf den Boden gebracht wird;

Beleuchtet mit rotem Blinklicht:

- Wenn sich die Plattform außerhalb der Transportposition befindet, aber in einer Höhe, in der es noch möglich ist, die Verschiebung zu kontrollieren: Alarm aufgrund einer Neigung der Sattelkupplungsebene von mehr als 1°; die Funktion PRO-ACTIVE LEVELLING ist zulässig.

F Rotes Dauerlicht: Die Plattform hat die für den jeweiligen Zustand der Maschine (Spurweite, Last auf der Plattform, Position des Drehtellers) zulässige maximale Reichweite erreicht. Manöver, die die Reichweite erhöhen, werden gehemmt; Manöver, die die Reichweite verringern, sind erlaubt.

Ein mit rotem Blinklicht: Die Plattform hat die maximale Ausladung erreicht, die für die spezifischen Bedingungen der Maschine (Spurbreite, Last auf der Plattform, Position des Drehtellers) zulässig ist. Die laufende Bewegung verlangsamt sich.

G Grünes Licht (G) und rotes Licht (H) sind beide aus: Das Tastenfeld (Funksteuerung) ist aus.

Grünes Licht (G) blinkt schnell und rotes Licht (H) aus: Das Tastenfeld (Funksteuerung) kommuniziert nicht mit der am Grundrahmen befindlichen Empfangseinheit.

Grünes Licht (G) blinkt langsam: Das Tastenfeld (Funksteuerung) funktioniert ordnungsgemäß.

H Wenn das rote Licht (H) aktiviert wird, wird gleichzeitig der akustische Alarm in der Drucktastenplatte aktiviert.

Funktionen des roten Lichts (H) beim Starten des Tastenfelds:

- **Rotes Licht (H) blinkt lange:** Der Not-Aus-Taster ist gedrückt.
- **Rotes Licht (H) blinkt zweimal lang:** Eine oder mehrere Tasten an der Seite des Tastenfelds sind beim Start aktiv.
- **Rotes Licht (H) blinkt dreimal:** Die Batterie der Funksteuerung ist sehr schwach.
- **Rotes Licht (H) blinkt viermal lang:** Beim Start ist ein Joystick oder ein Steuerschalter aktiv.

Weitere Funktionen des roten Leuchtmelders bei bereits eingeschaltetem Tastenfeld (H):

- **Rotes Licht (H) blinkt 3,5 Minuten lang und grünes Licht (G) blinkt:** Die Batterie der Fernbedienung nicht ausreichend geladen ist oder das Tastenfeld acht Stunden lang eingeschaltet war. Dem Signal folgt die Abschaltung des Tastenfeldes.
 - **Rotes Licht (H) blinkt lange:** Allgemeine Fehlfunktion des Tastenfelds.
-

5.1.4 Plattform-Tastenfeld mit LED-ANZEIGE.



Abb.16

1. LINKER SPURENSTEUER-JOYSTICK
2. JOYSTICK FÜR DIE RECHTE SPURSTEUERUNG
3. ARMSTEUERUNGS-JOYSTICK
4. TELESKOPISCHER JOYSTICK
5. TURMDREHUNGSSTEUER-JOYSTICK
6. AUSLEGERSTEUERSCHALTER
7. PLATTFORM-DREHKONTROLLSCHALTER
8. BREITE/SCHMALE SPUR STEUERSCHALTER LINKE SPUR
9. BREITE/SCHMALE SPUR STEUERSCHALTER RECHTE SPUR
10. WINDENSTEUERSCHALTER (OPTIONAL)
11. NOTAUS-KNOPF
12. EIN/AUS-WAHLSCHALTER/ VORWÄRMOTOREN THERMISCH UND ELEKTRISCH
13. THERMISCHER / ELEKTRISCHER LEISTUNGSWAHLSCHALTER
14. DYNAMISCHER UND PROAKTIVER NIVELLIERUNGSSELEKTOR
15. HUPENKNOPF
16. FREIGABETASTE „SCHNELLER ANTRIEB UND BOOSTER“ .
17. „START“ KNOPF
18. LED-ANZEIGE
19. SICHERHEITSSCHLÜSSEL - NUR FÜR FUNKSTEUERUNGSVERSION
20. STECKER FÜR STEUERKABEL
21. BATTERIE - NUR FÜR DIE VERSION MIT FUNKSTEUERUNG
22. KABEL - NUR FÜR FUNKSTEUERUNGSVERSION

5.1.4.1 „Totmann“-System.

Drücken Sie aus Sicherheitsgründen beim Einschalten der Maschine, nachdem Sie den EMERGENCY STOP-Knopf (11) durch Drehen im Uhrzeigersinn aktiviert haben, um die Befehle auf der Konsole verfügbar zu haben, den START-Knopf (17), um:

- Schalten Sie die Funksteuerung ein und aktivieren Sie die Datenübertragung (nur Funkversion);
- Aktivieren Sie die Konsolenbefehle.

Optional kann die Maschine auf Kundenwunsch mit einem Zustimmungspedal (OPTIONAL) ausgestattet werden, das zur Funktion der Starttaste hinzugefügt wird, mit drei möglichen einstellbaren Funktionen:

OPTION N.1:

Um alle Bewegungen zu steuern, wenn sich die Plattform außerhalb des Transportzustands befindet (siehe Arbeitsdiagramme), muss das Pedal gedrückt werden.

Bei losgelassenem Pedal ist es möglich, die Übersetzung und die Aufwärts- / Abwärts- / Drehbewegungen nur mit der Plattform im Transportzustand zu steuern (siehe Arbeitsdiagramme);

OPTION N.2:

Das Pedal muss nur gedrückt werden, um die Übersetzung zu ermöglichen, wenn sich die Plattform außerhalb des Transportzustands befindet (siehe Arbeitsdiagramme).

OPTION N.3:

Das Pedal muss immer gedrückt sein, um alle Steuerungen zu aktivieren, unabhängig vom Zustand der Plattform.

Bei dieser Konfiguration ist es nicht möglich, die Maschine mit einem Fußbediener zu steuern.

5.1.4.2 Traktions-, Lenkungs- und Spurverbreiterungssteuerungen.



Achtung: Bevor Sie die Maschine bewegen, vergewissern Sie sich, dass sich keine Personen in der Nähe oder im Aktionsbereich der Maschine befinden. Gehen Sie in jedem Fall mit äußerster Vorsicht vor. Bevor Sie eine Zugbewegung mit angehobener Plattform ausführen, vergewissern Sie sich, dass der Untergrund, auf dem Sie sich bewegen möchten, die in den vorherigen Abschnitten beschriebenen Eigenschaften aufweist. Beachten Sie alle Hinweise und Verbote, die im Kapitel SICHERHEITSVORSCHRIFTEN dieses Handbuchs aufgeführt sind.

Wenn Sie sich in einem Zustand befinden, in dem die Traktionskontrolle verfügbar ist (siehe Anzeigen der LEDs), ist es nach Aktivierung der Steuerungen mit der START-Taste (17) möglich, die **TRACTION FORWARD / REVERSE** durch gleichzeitiges Betätigen derselben zu steuern Richtung und Intensität der beiden Joysticks (1) (2), um geradeaus zu fahren, oder mit unterschiedlicher Intensität, um die Maschine zu lenken, wobei daran zu denken ist, dass der rechte Joystick die rechte Spur und der linke Joystick die linke Spur steuert. Durch Betätigung der beiden Steuerknüppel (1) (2) in entgegengesetzter Richtung zueinander wird die gegenläufige Drehung der Traktionsketten mit daraus resultierender Lenkung der Maschine um ihre Mittelachse erreicht.

Die TRACTION-Befehle sind proportional; Es ist daher möglich, die Ausführungsgeschwindigkeit der Bewegungen entsprechend der Position der proportionalen Joysticks selbst zu modulieren.

5.1.4.2.1 Traktions- und Lenkkontrolle mit DYNAMIC & PROACTIVE NEVELING-Funktion.

Die Funktionen DYNAMISCHES & PROAKTIVES LEVEL werden durch den Wahlschalter (5) gesteuert. Diese automatischen Funktionen ermöglichen Ihnen ein sicheres Arbeiten an Land, dessen Neigung sich allmählich ändert. Das System kann eine maximale Neigung von 15° sowohl in Längs- als auch in Querrichtung ausgleichen.

Wenn sich der Wahlschalter (14) in der Position ON befindet und der Antrieb mit der Maschine in der TRANSPORTKONFIGURATION gesteuert wird, ist die Funktion DYNAMISCHE NIVELLIERUNG aktiv und:

- Wenn der Arm abgesenkt wird, wird das Anheben des Arms in einem Winkel von etwa 5° zur Drehebene der Sattelkupplung automatisch im Voraus aktiviert, um die Höhe der Plattform vom Boden zu erhöhen und die Gefahr eines Zusammenstoßes mit dem Boden zu verringern;
- Anschließend wird die Traktionskontrolle aktiviert;
- Beim Fahren auf geneigtem Gelände steuert die Maschine automatisch die Nivellierung der Rotationsebene der Sattelkupplung, um die ausziehbare Struktur und die Plattform immer waagrecht zu halten.

Wenn sich der Wahlschalter (14) in der Position ON befindet, wird die Funktion PROACTIVE LEVELLING aktiviert, indem der Antrieb (falls zulässig; siehe Anzeigen der LEDs) mit der Maschine aus der TRANSPORTKONFIGURATION bis zur maximal zulässigen Verschiebungshöhe (siehe Kapitel TECHNISCHE DATEN) und gesteuert wird:

- Die Traktion stoppt automatisch, wenn die 1°-Neigung der Rotationsebene der Sattelkupplung überschritten wird. Der Bediener muss die Fahr-Joysticks loslassen;
- Durch die Reaktivierung der Traktionskontrolle steuert die Maschine zunächst die Nivellierung der Drehtisch-Rotationsebene, und wenn die ausfahrbare Struktur und die Plattform innerhalb von 1° nivelliert sind, wird die Traktionskontrolle wieder aktiviert.

**Achtung: KIPPGEFAHR**

Das System kann nicht verhindern, dass die Maschine bei plötzlichen Neigungsänderungen des Bodens oder bei Bordsteinkanten umkippt.

Es ist strengstens verboten, sich plötzlichen Neigungsänderungen, Bordsteinkanten, Senken, Löchern oder Unebenheiten in der Übersetzung zu stellen.

Es liegt in der vollen Verantwortung des Bedieners, die Eignung des Geländes, auf dem er sich bewegen muss, zu prüfen.

5.1.4.2.2 Traktions- und Lenkkontrolle mit FAST DRIVE- und BOOSTER-Funktion.

Die Funktionen FAST DRIVE und BOOSTER werden über die Taste (16) gesteuert. Diese automatischen Funktionen ermöglichen es Ihnen, sich mit hoher Geschwindigkeit und / oder in gerader Linie zu bewegen, indem Sie nur den rechten Steuerknüppel (2) aktivieren.

Beim Drücken der Taste (16) signalisiert die automatische Aktivierung der Hupe, dass die Funktion aktiviert (1 Hupenschlag) oder deaktiviert (2 Hupenschläge) wurde:

Befindet sich die Maschine in der TRANSPORTKONFIGURATION, ist die Funktion FAST DRIVE + BOOSTER aktiv. Traktionskontrolle nur mit dem rechten Joystick (2):

- Die Traktionskontrolle wird in der vom Joystick gewählten Fahrtrichtung aktiviert;
- Die Maschine bewegt sich geradeaus mit einer Geschwindigkeit, die proportional zur Bewegung des Joysticks ist, mit einem beschleunigten Verbrennungsmotor;
- Lenkung ist nicht möglich. Um die Lenkung zu erhalten, muss die Funktion durch erneutes Drücken der Taste (16) nach dem Stoppen des Manövers deaktiviert werden.

Wenn die Maschine AUS DER TRANSPORTKONFIGURATION ist, ist die Funktion FAST DRIVE aktiv. Traktionskontrolle nur mit dem rechten Joystick (2):

- Die Traktionskontrolle wird in der vom Joystick gewählten Fahrtrichtung aktiviert;
- Die Maschine bewegt sich mit der Sicherheitsgeschwindigkeit, proportional zur Bewegung des Joysticks, mit einem beschleunigten Verbrennungsmotor geradeaus;
- Lenkung ist nicht möglich. Um die Lenkung zu erhalten, muss die Funktion durch erneutes Drücken der Taste (16) nach dem Stoppen des Manövers deaktiviert werden.

5.1.4.3 Plattformhandhabung (Aufstiege, Abfahrten, Drehungen).

Um die Plattform zu bewegen (Anstiege, Abstiege, Drehungen), verwenden Sie die Joysticks (3), (4) (5) und die Schalter (6), (7).

Wenn Sie sich in einem Zustand befinden, in dem die Fahrbefehle für die Plattform verfügbar sind (siehe Anzeigen der LEDs), können Sie nach Aktivierung der Befehle mit der Taste START (17) die Bewegung der Plattform wie in den folgenden Abschnitten beschrieben steuern.

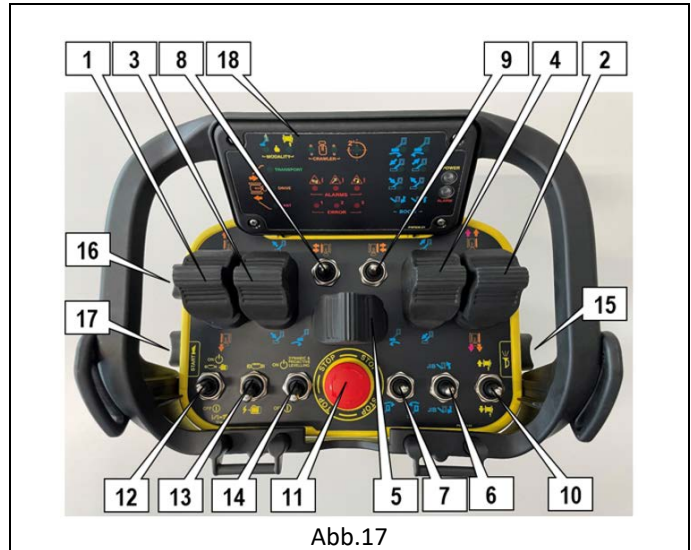


Abb.17

5.1.4.3.1 Aufstieg / Abstieg des Hauptarms.

Um den Hauptarm auf- und absteigen zu lassen, betätigen Sie den Proportional-Joystick (3) nach vorne, um aufzusteigen, oder nach hinten, um abzustiegen. Der Befehl ist proportional, sodass es möglich ist, die Manövriergeschwindigkeit durch mehr oder weniger tiefe Betätigung des Joysticks zu modulieren. Der Auf-/Ab-Befehl des Hauptarms kann gleichzeitig befohlen werden mit:

- Turmdrehung (Joystick 5);
- Ausfahren oder Einfahren des Teleskoparms (Joystick 4);
- Nur für JIBBI 12xx und JIBBI 16xx: Jib hoch oder runter (Schalter 6).

5.1.4.3.2 Drehung des Turms.

Um das Drehmanöver des Revolvers auszuführen, betätigen Sie den Proportional-Joystick (5) nach rechts, um eine Drehung gegen den Uhrzeigersinn zu erreichen, oder nach links, um eine Drehung im Uhrzeigersinn zu erreichen. Der Befehl ist proportional, sodass es möglich ist, die Manövriergeschwindigkeit durch mehr oder weniger tiefe Betätigung des Joysticks zu modulieren.

Der Revolverdrehungsbefehl kann zur gleichen Zeit befohlen werden wie:

- Auf- oder Abstieg des Hauptarms (Joystick 1);
- Ausfahren oder Einfahren des Teleskoparms (Joystick 4);
- Nur für JIBBI 12xx und JIBBI 16xx: Jib hoch oder runter (Schalter 6).

In der TRANSPORT-Stellung stoppt die Steuerung der Revolverdrehung automatisch, wenn sie die Mittelstellung ($0^\circ \pm 2^\circ$) erreicht, um den Befehl SPURVERENGEN zu aktivieren. Um mit dem Manöver fortzufahren, muss der Proportional-Joystick (5) losgelassen und erneut aktiviert werden.

5.1.4.3.3 Ausfahren / Einfahren des Teleskoparms.

Um das Drehmanöver des Revolvers auszuführen, betätigen Sie den Proportional-Joystick (4) nach vorne, um den Arm auszufahren, bzw. nach hinten, um den Arm einzufahren. Der Befehl ist proportional, sodass es möglich ist, die Manövriergeschwindigkeit durch mehr oder weniger tiefe Betätigung des Joysticks zu modulieren.

Die Ausfahr-/Einfahrsteuerung des Teleskoparms kann gleichzeitig gesteuert werden mit:

- Auf- oder Abstieg des Hauptarms (Joystick 1);
- Turmdrehung (Joystick 5);

- Nur für JIBBI 12xx und JIBBI 16xx: Jib hoch oder runter (Schalter 6).

5.1.4.3.4 Drehung der Plattform.

Um die Drehung der Plattform auszuführen, wird der Schalter (7) nach links betätigt, um eine Drehung im Uhrzeigersinn zu erreichen, oder nach rechts, um eine Drehung gegen den Uhrzeigersinn zu erreichen. Der Befehl ist EIN-AUS, daher ist es nicht möglich, die Manövriergeschwindigkeit zu modulieren, die bei einer festen, werkseitig eingestellten Geschwindigkeit auftritt.

Der Plattformrotationsbefehl kann nicht gleichzeitig mit anderen Befehlen ausgeführt werden.

5.1.4.3.5 Aufstieg / Abstieg des Auslegers.

Um den Ausleger auf- und absteigen zu lassen, wird der Schalter (6) nach vorne betätigt, um den Ausleger aufsteigen zu lassen, oder nach hinten, um ihn absteigen zu lassen. Der Befehl ist EIN-AUS, daher ist es nicht möglich, die Manövriergeschwindigkeit zu modulieren, die bei einer festen, werkseitig eingestellten Geschwindigkeit auftritt.

Nur für JIBBI 12xx und JIBBI16xx kann der Auslegerauf-/-abstieg gleichzeitig befohlen werden zu:

- Turmdrehung (Joystick 5);
- Ausfahren oder Einfahren des Teleskoparms (Joystick 4);

5.1.4.3.6 Plattformbewegung mit DYNAMIC & PROACTIVE LEVELLING-Funktion.

Die Funktionen DYNAMIC & PROACTIVE LEVELLING werden über den Wahlschalter (14) gesteuert. Diese Automatikfunktion ermöglicht es Ihnen, die Plattform auf abschüssigem Gelände sicher zu bewegen.

Wenn sich der Wahlschalter (14) in der Position ON befindet, durch Aktivierung eines beliebigen Plattformbewegungsbefehls:

- die Maschine steuert automatisch die Nivellierung der Rotationsebene der Sattelkupplung, um die ausziehbare Struktur und die Plattform immer waagrecht zu halten;
- wenn die Rotationsebene der Sattelkupplung horizontal ist, wird der Plattformbewegungsbefehl aktiviert.



Achtung: KIPPGEFAHR

Das System ist nicht in der Lage, die Drehebene der Sattelkupplung zu nivellieren, wenn der Boden um mehr als 15° geneigt ist, und wenn der Wahlschalter (14) auf ON (EIN) steht, ist es nicht möglich, einen Befehl zur Bewegung der Plattform auszuführen.

Es ist notwendig, den Wahlschalter (5) auf AUS zu stellen, um die Bedienelemente bedienen zu können, um die Plattform wieder auf den Boden zu bringen und die Maschine auf einem geeigneten Boden neu zu positionieren.

5.1.4.4 Windensteuerung (optional).

Mit Ausnahme des Modells JIBBI U-1570 ist es bei den anderen Modellen JIBBI 12xx und JIBBI16xx möglich, anstelle der Plattform eine Winde als AUSTAUSCHBARES ZUBEHÖR zu installieren, wodurch die Maschine als Kran für Lasten bis zu 200 kg verwendet werden kann. Siehe spezifische Anweisungen zur Installation des Zubehörs.

Betätigen Sie den Schalter (10) nach vorne, um die Last anzuheben, oder nach hinten, um die Last abzusenken. Der Befehl ist EIN-AUS, daher ist es nicht möglich, die Manövriergeschwindigkeit zu modulieren, die bei einer festen, werkseitig eingestellten Geschwindigkeit auftritt.

Der Windenbefehl kann nicht gleichzeitig mit anderen Befehlen ausgeführt werden.

5.1.4.5 Andere Funktionen und Geräte des Bedienfelds.

5.1.4.5.1 Not-Halt.

Das Drücken des roten Not-Aus-Tasters (11) stoppt sofort alle Funktionen und schaltet die Maschine ab. Um die normalen Funktionen nach dem Drücken der Not-Aus-Taste wieder aufzunehmen, ist Folgendes erforderlich:

- Drehen Sie den Knopf um eine Vierteldrehung im Uhrzeigersinn (oder ziehen Sie ihn nach außen, je nach Knopftyp);
- Warten Sie, bis das Display und ein Summer wieder aktiviert werden;
- Drücken Sie die „START“-Taste (17).

5.1.4.5.2 Wahlschalter THERMAL / ELECTRIC (EVO-Versionen).

Bei Maschinen, die mit einem Verbrennungsmotor (Diesel oder Benzin) und gleichzeitig mit einer einphasigen Elektropumpe ausgestattet sind, kann mit dem Wahlschalter (13) ausgewählt werden, welche Stromversorgung verwendet werden soll, indem der Wahlschalter bewegt wird:

- Vorwärts, um die Wärmekraftmaschine zu verwenden;
- Zurück zum Einsatz des Elektromotors.

Nach der Auswahl der Stromversorgung muss der Wahlschalter (12) betätigt werden. Siehe Beschreibung unten.

Durch Betätigen des Wahlschalters (13) bei laufendem Motor wird dieser abgeschaltet.

5.1.4.5.3 Wahlschalter Motor ON / OFF / PREHEAT (EIN / AUS / VORHEIZEN) (EVO-Versionen).

Bei Maschinen der Version EVO hängt die Funktion des Wahlschalters (12) vom Zustand des Wahlschalters (13) ab.

Wenn die Versorgung mit Verbrennungsmotor gewählt wurde und der Motor ausgeschaltet ist:

- Drehen Sie den Wahlschalter (12) für einige Sekunden zurück, um die Glühkerzen vorzuwärmen (für Dieselmotoren, die mit dieser Funktion ausgestattet sind);
- Betätigen Sie den Wahlschalter (12) einige Sekunden lang, um den Verbrennungsmotor zu starten.

Wenn die Wärmekraftmaschine eingeschaltet ist:

- Drehen Sie den Wahlschalter (12) einige Sekunden zurück, um ihn auszuschalten.

Wenn die Stromversorgung durch einen Elektromotor aktiviert wurde (und die Maschine an das Stromnetz angeschlossen ist):

- Betätigen Sie den Wahlschalter (12) einige Sekunden lang, um den Elektromotor zu starten

Wenn der Elektromotor läuft:

- Drehen Sie den Wahlschalter (12) einige Sekunden zurück, um ihn auszuschalten.

5.1.4.5.4 Start Knopf.

Die START-Taste (17) wird verwendet, um die Bedienelemente des Steuerdrucktastenfelds zu aktivieren, wenn die Maschine eingeschaltet wird, wenn die Meldung START DRÜCKEN auf dem Display erscheint, nachdem das akustische Warnsignal aktiviert wurde, das signalisiert, dass das Steuersystem deaktiviert wurde eingeschaltet.

5.1.4.5.5 HORN-Taste.

Die HORN-Taste (15) muss aktiviert werden, wenn Sie beabsichtigen, die Bewegung der Maschine zu signalisieren, indem Sie Personen alarmieren, die sich möglicherweise im Aktionsbereich der Maschine befinden.

5.1.4.5.6 Sicherheitsschlüssel (nur für Version RADIO CONTROL).

Der Sicherheitsschlüssel (19) dient zur Aktivierung des Bedienfelds. Stecken Sie den mitgelieferten Schlüssel ein, um das Tastenfeld zu aktivieren. Wenn der Schlüssel nicht eingesteckt ist, wird das Tastenfeld nicht aktiviert.

Der Schlüssel ist codiert, verwenden Sie daher nur den mitgelieferten Schlüssel; Es ist nicht möglich, das Tastenfeld mit dem Schlüssel eines anderen Tastenfelds zu aktivieren.

5.1.4.5.7 Zusatzakku Funkfernbedienung (nur bei Ausführung RADIO CONTROL).

Die Batterie (21) dient zum Betrieb des Steuertastenfeldes (nur Funksteuerung). An der Maschine ist immer ein zweiter Akku mit entsprechendem Ladegerät vorhanden, der ihn im Bedarfsfall aufgeladen hält. Die Pufferbatterie befindet sich im nebenstehenden Fach.

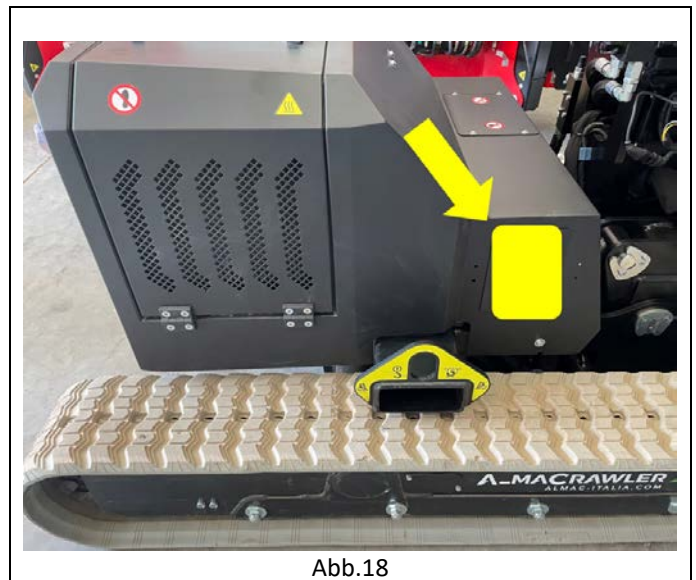


Abb.18

5.1.4.5.8 Kabel und Stecker (nur für Version RADIO CONTROL).

Das Kabel (22) wird bei Maschinen mit Funksteuerung mitgeliefert. Es dient zur physikalischen Verbindung des Tastenfeldes mit der Maschinensteuerung über den Stecker (20) bei Problemen mit der Funkübertragung und für alle Fälle, in denen die Verwendung der Funksteuerung aufgrund besonderer Vorschriften nicht erlaubt ist.

5.1.4.5.9 LED-Anzeige (Version mit LED-Anzeige).

Die LED-Anzeige (18) enthält die während des normalen Gebrauchs der Maschine notwendigen Informationen und Informationen, die bei Hilfsaktionen notwendig sind, für Informationen über Fehler und Diagnosen, durch eine Kombination von Blinken der ERROR-LEDs.

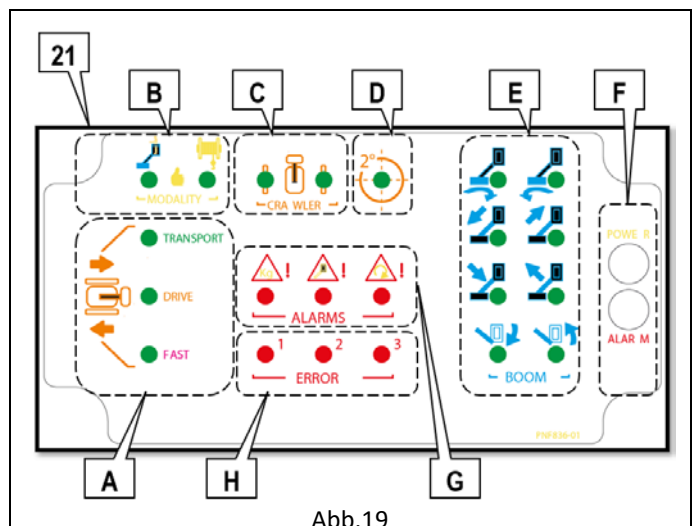
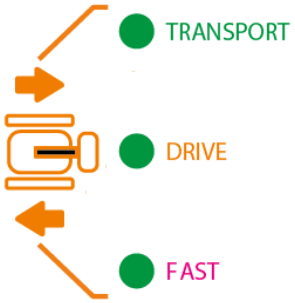



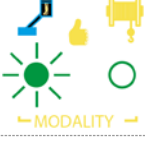
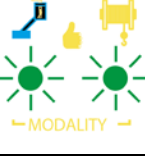

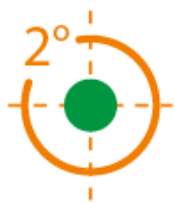
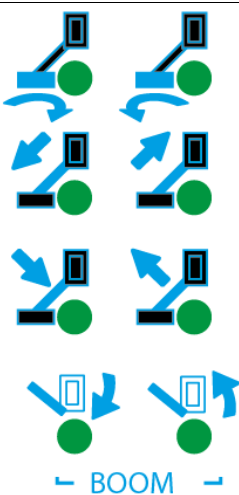
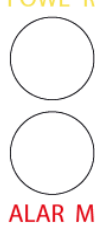




























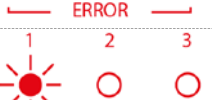





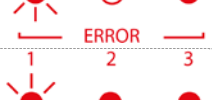

Abb.19




	Identifikation	Funktion und Zustand	Bedienungsanleitung
E I N F A H R E N		TRANSPORT	<ul style="list-style-type: none"> - Ständig grüne LED: Das Gerät befindet sich im Transportzustand; - LED aus: Die Maschine befindet sich nicht im Transportzustand.
		FAHREN	<ul style="list-style-type: none"> - Dauerhaft grüne LED: Übersetzung mit dem Gerät in der TransportkonAbb.ation; - Blinkende grüne LED: Zusätzlich zum Transportzustand ist die Maschine für die Translation mit reduzierter Geschwindigkeit freigegeben; - LED aus: Die Maschine kann sich nicht bewegen.
		SCHNELL	<ul style="list-style-type: none"> - Dauerhaft grüne LED: Erscheint, wenn die Taste „FAST DRIVE“ gedrückt wird; - LED aus: Modus „FAST DRIVE“ ist deaktiviert.
B M O D A L I T Ä T			<ul style="list-style-type: none"> - Dauerhaft grüne LED: Plattformpräsenz erkannt
			<ul style="list-style-type: none"> - Grüne LED mit Dauerlicht: Die Anwesenheit der Winde wurde erkannt.
			<ul style="list-style-type: none"> - Blinkende grüne LED: Funksteuerung außerhalb der Zentrale erkannt.
			<ul style="list-style-type: none"> - Blinkende grüne LEDs: Es gibt weder die Plattform noch die Winde. Wenn die Plattformlast weniger als -30 kg beträgt, sind alle Luftbewegungen zulässig. Wenn das Gewicht überschritten wird, kann die Maschine nur unter Transportbedingungen arbeiten.)
C R A W L E R		Crawler- Erweiterungslicht er	<ul style="list-style-type: none"> - Grüne LED mit Dauerlicht: Das Ausfahren des Raupenfahrwerks ist zu 100 % abgeschlossen (Schiene ausgefahren); - Schnell blinkende grüne LED: Der Auszug des Raupenfahrwerks liegt zwischen 420 mm und 545 mm (obere Zwischenspur); - Langsam blinkende grüne LED: Der Auszug des Raupenfahrwerks liegt zwischen 275 mm und 420 mm (untere Zwischenspur); - Led aus: Der Auszug des Raupenfahrwerks liegt zwischen 0 mm und 275 mm (Spur geschlossen). <p>Hinweis: Das Arbeitsdiagramm wird anhand der ausgefahrenen Position beider Raupen ermittelt. Alle Raupenausfahrsschritte werden zusätzlich akustisch signalisiert.</p>

	Identifikation	Funktion und Zustand	Bedienungsanleitung
D N E I G U N G		<p>Blasenförmige Sattelkupplungs- ebene</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Ununterbrochene grüne LED: Maschine mit Sattelplattenneigung zwischen 0° und 1,2°; - Blinkende grüne LED: Maschine mit Sattelplattenneigung zwischen 1,2° und 2°; - Led aus: Maschine mit einer Neigung der Sattelkupplungsebene von mehr als 2°.
E B O O M		<p>Bewegungsanzeig eleuchten</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Eine dauerhaft grüne LED: Die angezeigte Bewegung ist aktiviert; - LED aus: Die angezeigte Bewegung ist deaktiviert; - Blinkende grüne LED: Bewegung wird vorgeschlagen.
F B A T T E R I E	<p>POWE R</p>  <p>ALAR M</p>	<p>Anzeigelampen für den Betriebs- und Batteriestatus der Funksteuerung</p>	<p>Siehe die Bedienungsanleitung der Fernbedienung.</p>

	Identifikation	Funktion und Zustand	Bedienungsanleitung
G A L A R M E		  Überlastwarnleuchte	<ul style="list-style-type: none"> - Dauerhaft rote LED: Überlast überschritten; - Blinkende rote LED: Überlast an maximaler Grenze; - LED aus: Last unter der Höchstgrenze.
	   ALARMS	  Outreach-Warnleuchte	<ul style="list-style-type: none"> - Dauerhaft rote LED: Maximale Reichweite wurde erreicht; - Blinkende rote LED: Die Voralarmschwelle ist eingetragen; - LED aus: Die Bewegungen sind freigegeben.
		  Neigungswarnleuchte	<ul style="list-style-type: none"> - Rot leuchtende LED: Die Maschine ist über die zulässigen Grenzen hinaus geneigt. Gefährliche Manöver werden verhindert; Wiedereintrittsmanöver sind erlaubt; - Rot blinkende LED: Die Maschine nähert sich den zulässigen Neigungsgrenzen. Alle Manöver sind weiterhin erlaubt; - Rote LED aus: Die Maschine befindet sich innerhalb der Neigungsgrenzen.
H F E H L E R	1 2 3  ERROR	Es gibt keine Fehler.	
	1 2 3  ERROR	Blinkende Lichter, wenn der EMERGENCY OVERRIDE-Knopf von der Bodenkontrollstation aus betätigt wird. Die Sicherheitsfunktionen der Maschine sind nicht aktiv.	
	1 2 3  ERROR	CAN-Netzwerk-Kommunikationsfehler.	
	1 2 3  ERROR	<ul style="list-style-type: none"> - Redundanzfehler des Teleskopauszugssensors; - Kein Signal von Sensor 1 Teleskopauszug; - Kein Signal von Sensor 2 Teleskopauszug. 	
	1 2 3  ERROR	<ul style="list-style-type: none"> - Redundanzfehler am Revolverdrehgeber; - Kein Signal von Revolverdrehung von Encoder 1; - Kein Signal von Revolverdrehung von Encoder 2. 	
	1 2 3  ERROR	<ul style="list-style-type: none"> - Redundanzfehler am Spurverbreiterungssensor links; - Kein Signal vom linken Spurvergrößerungssensor 1; - Kein Signal vom linken Spurverbreiterungssensor 2. 	
	1 2 3  ERROR	<ul style="list-style-type: none"> - Redundanzfehler am rechten Spurverbreiterungssensor; - Kein Signal vom rechten Spurverbreiterungssensor 1; - Kein Signal vom rechten Spurverbreiterungssensor 2. 	
	1 2 3  ERROR	<ul style="list-style-type: none"> - Redundanzfehler des Schlittenwinkelsensors; - Kein Signal vom Schlittenwinkelsensor 1; - Kein Signal vom Schlittenwinkelsensor 2 	
	1 2 3  ERROR	<ul style="list-style-type: none"> - Redundanzfehler des Nivellierungswinkelsensors; - Kein Signal von Sensor 1 Nivellierwinkel; - Kein Signal von Sensor 2 Nivellierwinkel; 	

		<ul style="list-style-type: none"> - Redundanzfehler des Auslegerwinkelsensors; - Kein Signal vom Auslegerwinkelsensor 1; - Kein Signal vom Auslegerwinkelsensor 2.
--	---	--

		Identifikation	Bedienungsanleitung
M F E H L E R			<ul style="list-style-type: none"> - Redundanzfehler des Korbwinkelsensors; - Kein Signal vom Korbwinkelsensor 1; - Kein Signal vom Korbwinkelsensor 2.
			<ul style="list-style-type: none"> - Korbbelastungssensor-Redundanzfehler; - Kein Signal vom Korbbelastungssensor 1; - Kein Signal vom Korbbelastungssensor 2.
			<ul style="list-style-type: none"> - Armwinkelsensor-Redundanzfehler; - Kein Signal vom Gestängewinkelsensor 1; - Kein Signal vom Gestängewinkelsensor 2.
			<ul style="list-style-type: none"> - Oberer Kollisionssensor außer Betrieb; - Rechter Antikollisionssensor funktioniert nicht; - Linker Antikollisionssensor funktioniert nicht.
			Kein Signal von der Tafel im Bahnsteig
			Niedriger Motoröldruck.
			Motorwassertemperatur zu hoch.
			Wahlschalter der Bodenkontrollstation blockiert
			Pedalfehler, beim Start gedrückt.
			Interner Fehler im EPROM-Speicher der Hauptsteuereinheit.
			Starterbatteriespannung unter 9 V.
			Starterbatteriespannung höher als 16 V.
			Revolver- oder Armrotationsventilfehler
			Fehler im Ausfahr-/Rücklaufventil
			Fehler „Maximale Rotationsgrenze überschritten“.

		<p>1 2 3</p> <p>  </p> <p>— ERROR —</p>	Niedriger Batterieprozentatz / niedriger Kraftstoffstand
--	--	--	--



Warnung: Die Fehler sind in der Reihenfolge ihrer Gefahr aufgelistet; treten zwei Fehler auf, wird der schwerwiegendere angezeigt.

5.1.5 Bausatz für Quetschschutz (OPTIONAL).

Als Option ist es möglich, einen Ultraschallsensor im oberen Teil der Plattform zu installieren, wie in der Abbildung dargestellt. Dieses werkseitig eingestellte Zubehör erkennt Hindernisse in einem vertikalen Abstand von weniger als 1,5 m zum Handlauf und warnt den Bediener durch eine entsprechende Warnung auf dem Steuer-Tastenfeld vor Quetschgefahr und verhindert das Aufwärtsfahren Befehl zu diesem Zeitpunkt aktiv. Alle Rückwärtsfahrmanöver sind erlaubt.

Wenn der Aufstiegsbefehl bei aktivem Kollisionsalarm aktiviert bleibt, wird der Befehl nach etwa drei Sekunden aktiviert.



Warnung: Das Beschriebene ist keine Sicherheitseinrichtung, sondern eine Hilfestellung für den Bediener mit dem Ziel, die Quetschgefahr zu verringern. Es bleibt die Verantwortung des Bedieners, die Umgebung zu überwachen, indem er mit der Maschine arbeitet.



Abb.20

5.1.6 Anti-Kollisions-Kit (OPTIONAL).

Als Option ist es möglich, ein Paar Ultraschallsensoren im unteren Teil der Plattform zu installieren, wie in der Abbildung gezeigt. Dieses werkseitig eingestellte Zubehörteil erkennt Hindernisse in einem Abstand von weniger als 0,7 m von der Plattform und warnt den Bediener durch eine entsprechende Warnung auf der Bedientastatur vor der Kollisionsgefahr. Die Befehle bleiben aktiv.



Achtung: Das Beschriebene ist keine Sicherheitseinrichtung, sondern eine Hilfestellung für den Bediener mit dem Ziel, die Kollisionsgefahr zu verringern. Es bleibt die Verantwortung des Bedieners, die Umgebung zu überwachen, indem er mit der Maschine arbeitet.



Abb.21

8. TURMDREHSCHALTER
9. TELESKOP-AUSLÖSUNG / RÜCKKEHRSCHALTER
10. SCHALTER ARM OBEN / UNTEN
11. JIB UP / DOWN-SCHALTER
12. PLATTFORM-DREHSCHALTER
13. KORREKTURSCHALTER FÜR PLATTFORMNIVEAU
14. STUNDENZÄHLER

5.2.1 Hauptschlüsselschalter / Steuerstellenwahlschalter.

Der Hauptschlüssel der Bodenkontrollstation wird verwendet, um:

- Schalten Sie die Maschine ein, indem Sie eine der beiden Bedienstationen auswählen:
 - Kontrollstation auf dem Bahnsteig mit gedrehtem Schlüssel am BLAUEN Rahmen. Stabile Position mit Abziehmöglichkeit des Schlüssels (bei außerhalb Europas in Betrieb genommenen Maschinen ist es möglich, dass der Schlüssel in dieser Position nicht abgezogen werden kann);
 - Bodenkontrollstation mit Schlüssel auf LILA-Kästchen gedreht. Stabile Position mit nicht abnehmbarem Schlüssel.
- Schalten Sie die Steuerkreise ab, indem Sie den Schlüssel in Stellung „0“ drehen. Stabile Position mit der Möglichkeit, den Schlüssel abzuziehen.



Achtung: Der Hauptschlüssel muss dem Bergungspersonal, das während des normalen Gebrauchs der Maschine am Boden bleibt, immer zur Verfügung stehen, um im Notfall eingreifen zu können.

Schalten Sie am Ende der Arbeit die Maschine aus, indem Sie den Hauptschlüssel auf Position „0“ drehen und ziehen Sie den Schlüssel selbst ab, um eine unbefugte Benutzung der Maschine zu verhindern.

5.2.2 ON / OFF-Wahlschalter / Vorwärmung von Wärme- und Elektromotoren / ENABLE-Funktion.

Dieser Wahlschalter schaltet den Motor ein/aktiviert ihn, der für die Versorgung der hydraulischen Steuerkreise benötigt wird.

- Um den Verbrennungsmotor/Elektromotor zu starten, wählen Sie ON(EIN);
- Um den Verbrennungs-/Elektromotor auszuschalten, wählen Sie AUS;

Nach dem Einschalten des Motors muss der Schalter für die Bewegung der ausziehbaren Struktur vorher aktiviert werden und für die gesamte Dauer der Bewegung in der Stellung ON bleiben. Beim Loslassen des Schalters stoppt der Befehl.

HINWEIS:

- Indem der Wahlschalter auf OFF(AUS) gestellt und gehalten wird, werden die Vorglühkerzen des Verbrennungsmotors aktiviert (den Befehl etwa 10 Sekunden lang halten);
- Wenn die Maschine an das Stromnetz angeschlossen ist, wird der Elektromotor aktiviert (falls vorhanden); andernfalls startet der Verbrennungsmotor.
- Wird die Maschine durch einen Elektromotor angetrieben, schaltet sich der Elektromotor ab, wenn nach 5 Minuten kein Signal empfangen wird.

5.2.3 Notaus-Knopf.

Drücken Sie die Taste, um die Maschine und den Motor vollständig zu stoppen. Um den normalen Betrieb der Maschine wieder aufzunehmen, muss der Knopf - je nach Position des Schlüsselwahlschalters - um eine Vierteldrehung im Uhrzeigersinn gedreht werden, damit der Knopf vollständig herausgezogen ist.

5.2.4 Notfall-Override-Taste mit Bleischutz.

Diese Taste (mit einer Plombe geschützt) dient der Notfallwiederherstellung eines arbeitsunfähigen Bedieners durch die Verwendung der Bedienelemente der Bodenkontrollstation, indem einige Sicherheitskontrollen vorübergehend deaktiviert werden (z. B.: arbeitsunfähiger Bediener und durch Überlast blockierte Maschine).

Um den Knopf zu aktivieren, brechen Sie das blockierte Siegel, öffnen Sie den Deckel und drücken Sie darauf. Bitte beziehen Sie sich auf die Beschreibung der manuellen Notsteuerungen, die in dem entsprechenden Kapitel dieses Handbuchs behandelt werden.



Vorsicht:

Diese Taste dient nur zur Wiederherstellung eines handlungsunfähigen Bedieners für den Fall, dass die Bodenkontrollstation aufgrund einiger aktiver Sicherheitsfunktionen nicht aktiviert ist.

Die Verwendung dieser Funktion erfordert die Verwendung eines Tools zum Entfernen des Schutzes. Diese Entfernung stellt eine Übernahme der Verantwortung durch ein Bodenpersonal dar, das die Plattform ohne bestimmte Sicherheitsüberprüfungen bewegt.

Die Aktivierung dieser Funktion ist zeitgesteuert, um Missbrauch durch den Betreiber zu vermeiden. Nach Ablauf der voreingestellten Zeit muss die Taste erneut gedrückt werden.

Verwenden Sie keine Maschine, die keine Anschlüsse für die Tastenabdeckung hat.

5.2.5 Warnleuchte Plattformanwesenheit.

Wenn diese Leuchte dauerhaft leuchtet, bedeutet dies, dass die Plattform korrekt installiert ist und die Maschine nur zum Heben von Personen verwendet werden kann.

Wenn dieses Licht blinkt, ist die Plattform nicht richtig installiert.

Wenn diese Leuchte gleichzeitig mit der Winden-Präsenz-Leuchte blinkt, bedeutet dies, dass weder die Plattform noch die Winde an der Maschine vorhanden sind.

5.2.6 Anschluss zur Verwendung mit Windensatz (OPTIONAL).

Es ist nur möglich, mit der Kabelkonsole eine Verbindung zum Bodensteuerpult herzustellen, wenn das WINDEN-KIT (optional) installiert ist und der Schlüsselschalter auf die LILA-Position gedreht ist. Wenn die Maschine mit einer FERNBEDIENUNG (optional) geliefert wird, kann das SEILWINDEN-KIT nur verwendet werden, wenn sich der Schlüsselwahlschalter in der BLAUEN Position befindet.

5.2.7 Warnleuchte Windenanwesenheit (OPTIONAL).

Wenn diese Leuchte dauerhaft leuchtet, bedeutet dies, dass das SEILWINDEN-KIT (OPTIONAL) installiert ist und die Maschine nur zum Heben von Materialien verwendet werden kann.

Wenn dieses Licht blinkt, bedeutet dies, dass die Winde nicht installiert ist.

Wenn diese Leuchte gleichzeitig mit der Präsenzleuchte der Plattform blinkt, bedeutet dies, dass weder die Plattform noch die Winde vorhanden sind.

5.2.8 Stundenzähler.

Elektronischer Betriebsstundenzähler zur Anzeige der Betriebsstunden des endothermen Motors (Version EVO) und des 48-V-Elektromotors (Version ELC-LTH).

5.2.9 Erweiterbare Strukturbewegungsschalter.

Die verschiedenen Schalter, die auf dem Bild der Maschine positioniert sind, ermöglichen es Ihnen, die ausziehbare Struktur (wenn sich der Hauptschlüssel in der LILA-Position befindet) gemäß den auf dem Bild gezeigten Pfeilen zu bewegen. Nach dem Einschalten des Motors muss der Schalter für die Bewegung der ausziehbaren Struktur vorher aktiviert werden und für die gesamte Dauer der Bewegung in der Stellung ON bleiben. Beim Loslassen des Schalters stoppt der Befehl.



Achtung: Die Verwendung von Bodenkontrollen ist für Notsituationen vorbehalten, um die Plattform zu bergen.

Es ist VERBOTEN, die Bodenkontrollstation als Arbeitsplatz mit Personal an Bord der Plattform zu verwenden.

5.3 Zugriff auf die Plattform.

Die Zugangsposition ist die einzige Position, in der das Ein- und Aussteigen von Personen und Material von der Plattform erlaubt ist.

Verfahren zum Zugriff auf die Plattform:

- Heben Sie die Einlassstange (1) an;
- Klettern Sie mit Hilfe der Stützen auf die Plattform (2);
- Lassen Sie die Einlassstange (1) fallen oder senken Sie sie ab;
- Haken Sie den Sicherheitsgurt an den Haken an der Plattform (3) ein.



Achtung: Steigen Sie in den Korb ein / aus und richten Sie den Blick immer auf die Maschine.

ES IST VERBOTEN, die Eingangsstange (1) zu blockieren, um den Zugang zur Plattform offen zu halten. Die korrekte Verwendung der Maschine erfordert, dass sich die Eingabestange in der abgesenkten Position befindet. Es ist absolut verboten, mit angehobenem Fallbügel (1) in der Höhe zu arbeiten.

ES IST VERBOTEN, die Arbeitsplattform zu verlassen oder zu betreten, wenn sie sich nicht in der Zugangsposition befindet.

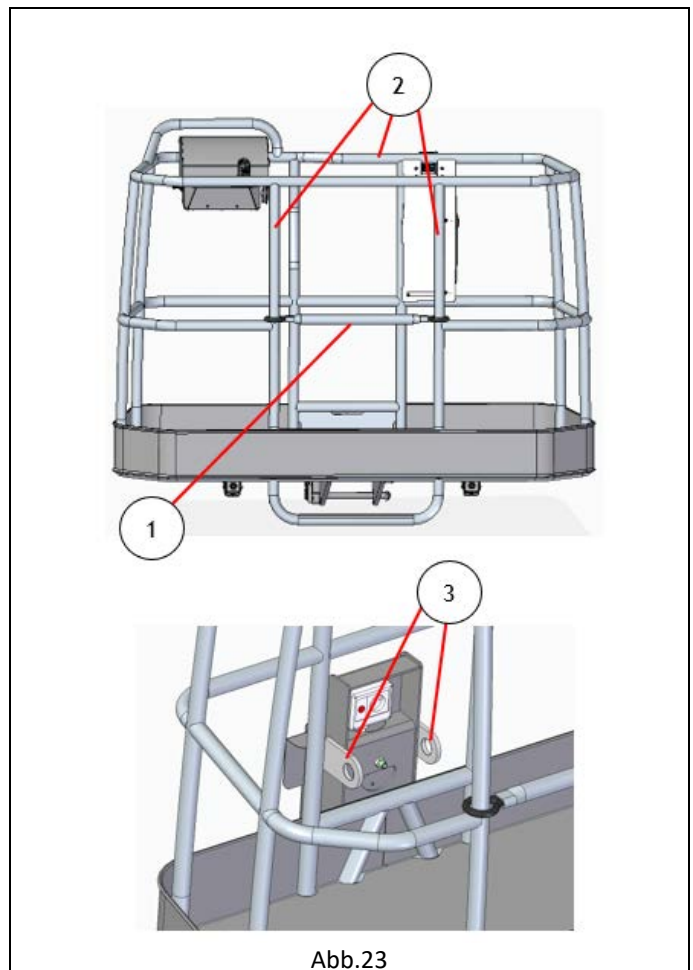


Abb.23

5.4 Starten der Maschine.

Um die Maschine zu starten, muss der Bediener:

- Lösen Sie den Notausschalter (2) der Bodenstation, indem Sie ihn um eine Vierteldrehung im Uhrzeigersinn drehen;
- Drehen Sie den Schlüsselschalter (1) der Bodenkontrollstation in die durch das blaue Kästchen dargestellte Position (Plattformsteuerung);
- Ziehen Sie den Zündschlüssel ab und übergeben Sie ihn einer verantwortlichen Person, die in der Verwendung der Notfallsteuerungen für die Bergung geschult ist und am Boden bleibt (für Maschinen in AUSTRALIEN und NEUSEELAND, bei denen der Schlüssel im Wählhebel verbleibt);
- Betreten Sie die Plattform und befestigen Sie den Sicherheitsgurt an den Ankerpunkten;
- Lösen Sie auf dem Drucktastenfeld der Plattform den Not-Aus-Schalter (3), indem Sie ihn um eine Vierteldrehung im Uhrzeigersinn drehen;
- Drücken Sie die START-Taste (4), um das Drucktastenfeld betriebsbereit zu machen



Abb.24

5.4.1 Starten des einphasigen thermischen oder elektrischen Motors (EVO-Versionen)

Für EVO-Versionen ist es jetzt möglich, die Maschine mit dem Verbrennungsmotor oder dem Einphasen-Elektromotor (falls vorhanden) auf der Grundlage der Anweisungen in den vorherigen Kapiteln zu betreiben. Überprüfen Sie den Kraftstoffstand, bevor Sie die Wärmekraftmaschine in Betrieb nehmen.

Um den Einphasen-Elektromotor mit Strom zu versorgen, muss ein elektrisches Kabel an die Steckdose am Grundschlitten in dem Bereich angeschlossen werden, der in der nebenstehenden Abbildung angegeben ist.

Es ist zu beachten, dass bei einem Einphasen-Elektromotor alle Bewegungen langsamer sind als die normalen Geschwindigkeiten bei einem Verbrennungsmotor.



Abb.25



Wenn die Einphasen-Elektropumpe an die Stromversorgung angeschlossen ist, überprüfen Sie beim Bewegen immer die Position des Netzkabels.

Schließen Sie das Gerät an ein Stromnetz an, das mit allen Schutzvorrichtungen gemäß den geltenden Sicherheitsnormen ausgestattet ist und die folgenden Eigenschaften aufweist (je nach Land, in dem das Gerät in Betrieb genommen wird):

- Versorgungsspannung 115-230 V AC \pm 10 % einphasig;
- Frequenz 50 \div 60 Hz;
- Masseleitung angeschlossen;
- Effizientes magnetothermisches und Differentialschaltgerät;

Es ist auch zu beachten:

- Verwenden Sie keine Kabel oder Verlängerungen, die länger als 5 Meter sind;
- Verwenden Sie keine Spiralkabel oder Verlängerungen;
- Verwenden Sie ein Kabel mit geeignetem Querschnitt (mindestens 3 x 2,5 mm²);

5.4.2 Starten des Elektromotors (Versionen ELC-LTH).

Für ELC-LTH-Versionen: Es ist jetzt möglich, die Maschine mit dem Elektromotor auf der Grundlage der Anweisungen in den vorherigen Kapiteln zu betreiben.

5.5 Anhalten der Maschine.

5.5.1 Normales Herunterfahren.

Während des normalen Gebrauchs der Maschine stoppt das Loslassen der Joysticks und Schalter den entsprechenden Befehl.

5.5.2 Not-Halt.

Im Bedarfsfall kann der Bediener den Notstopp der Maschine sowohl vom Plattformbedienpult als auch vom Bodenbedienstand aus befehlen, indem er einen der roten Notausschalter drückt (siehe Abbildung auf der Seite).

Durch die erneute Aktivierung eines Notstopps nach dessen Aktivierung müssen zur Wiederaufnahme der Arbeit mit der Maschine die im Kapitel STARTEN DER MASCHINE beschriebenen Befehle wiederholt werden.



Abb.26

5.6 Ende der Arbeit.

Wenn Sie die Benutzung der Maschine beendet haben oder die Maschine längere Zeit unbeaufsichtigt lassen müssen (lange Arbeitspausen, Mittagspausen, Feierabend), nachdem Sie die Maschine gemäß den Anweisungen in den vorherigen Abschnitten angehalten haben:

- Bringen Sie die Plattform immer in Zugangsbedingungen (Arme vollständig abgesenkt und Turm in Fahrtrichtung der Maschine ausgerichtet);
- Drücken Sie die Stopp-Tasten am Plattform-Bedienpult und am Bodenbedienstand;
- Drehen Sie den Hauptschlüssel in die AUS-Position und ziehen Sie den Schlüssel ab, um zu verhindern, dass unbefugte Personen die Maschine benutzen;
- Trennen Sie die Starterbatterie, indem Sie den nebenstehenden Netzschalter im Uhrzeigersinn drehen;
- Tanken oder laden Sie die Batterie je nach Maschinentyp auf.

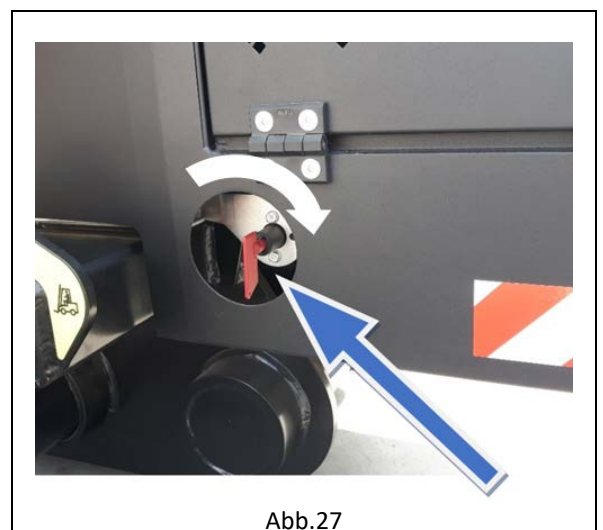


Abb.27



Es liegt in der Verantwortung des Bedieners, die Maschine an einem sicheren Ort zu parken, der vor unbefugter Benutzung geschützt ist, die Maschine vollständig ausgeschaltet zu lassen und den Hauptschlüssel abzuziehen.

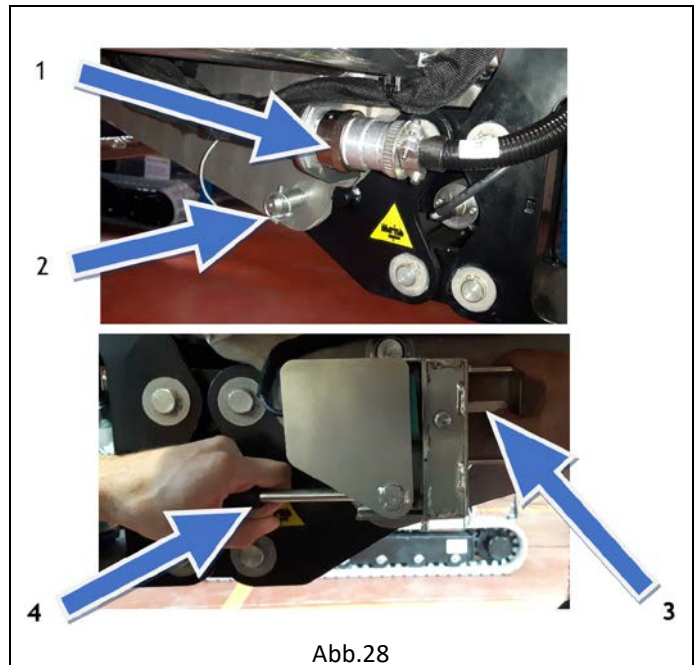
5.7 Entfernen und Ersetzen der Plattform / Winde.

Die Maschinen können verschiedene Arten von Plattformen oder eine Winde (nur Maschinen vorbereitet) zum Heben von Materialien aufnehmen. Es ist auch möglich, die Plattform schnell zu entfernen, um mit der Maschine in engen Räumen oder für Transportzwecke zu fahren.

Diese Zubehörteile (Wechselplattformen und Winde) sind mit einer Schnelllöse-/Kupplungsvorrichtung ausgestattet und bei Plattformen wird das System durch einen Sensor gesteuert.

Um die Plattform zu demontieren:

- Stellen Sie sicher, dass die Plattform völlig frei von Material und Personen ist und sich in einer niedrigen Position befindet;
- Entfernen Sie die Druckknopfleiste;
- Den Stecker (1) unter der Plattform abziehen;
- (*) Stützen Sie die Plattform mit einer geeigneten Hebevorrichtung ab, um sie zu entfernen;
- Entfernen Sie den Splint (2), der den Stift (4) hält;
- Betätigen Sie den Hebel (3) nach oben, drehen Sie dann den Drehknopf des Stifts (4) und ziehen Sie den Stift (4) heraus;
- Heben Sie die Plattform an und stellen Sie sie auf den Boden oder auf eine Palette.



(*) Das Entfernen der Plattform ohne Hebevorrichtung ist nur mit Hilfe von zwei Personen möglich. Das Gewicht des Zubehörs ist im Kapitel TECHNISCHE DATEN angegeben.

Beachten Sie bei Maschinen, bei denen die Winde installiert werden kann, die Anweisungen in der Installationsanleitung des Zubehörs.

6 VERLADUNG UND TRANSPORT.

Bevor die Maschine mit einem Transportmittel zwischen verschiedenen Arbeitsplätzen transportiert wird, müssen die Gesamtabmessungen und die Grenzwerte für die transportierbare Masse anhand der geltenden Straßenverkehrsordnung ermittelt werden. Um die Transportabmessungen der Maschine zu verringern, kann die Plattform entfernt werden (siehe Anweisungen in den vorherigen Kapiteln).

6.1 Reduzierung der Transportlänge (JIBBI 12xx).

Falls erforderlich, kann die Transportlänge der Maschine reduziert werden, indem die Plattform entfernt wird (siehe Beschreibung im Kapitel ENTFERNEN UND AUSTAUSCH DER PLATTFORM / SEILWINDE) und die Drehung der Plattformstütze bis zum Anschlag gesteuert wird. Bei diesem Vorgang wird die Länge der Maschine auf das Maß „A“ reduziert.

Eine weitere Reduzierung der Transportlänge ist möglich, indem die vollständige Schließung des Auslegers befohlen wird. Normalerweise stoppt der Jib seinen Abstieg, wenn er die Ecke „C“ erreicht. Wenn der Ausleger diese Position erreicht hat, lassen Sie den Senkungsbefehl los und betätigen ihn erneut, wobei Sie mindestens 6 Sekunden warten müssen. Der Ausleger setzt seinen Abwärtshub fort, erreicht den Winkel „D“ und reduziert die Länge der Maschine auf das Maß „B“.

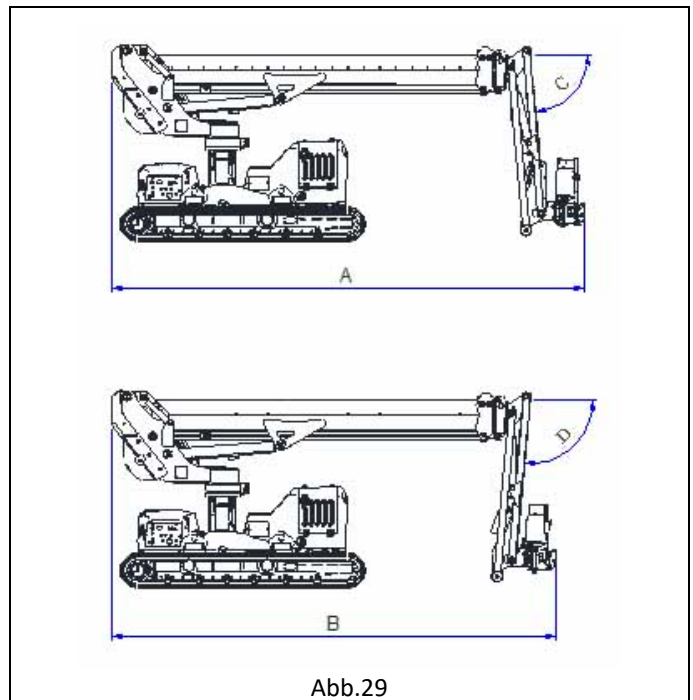


Abb.29

MESSEN	JIBBI 12xx
A	3,30 m
B	3,04 m
C	-85°
D	-95°

6.2 Beladen mit Laderampe.

Es ist möglich, die Maschine auf die Plattform des Transportmittels mittels Laderampen zu laden, indem man die normale Übersetzungssteuerung verwendet und die Maschine vom Plattformsteuerungsposten aus fährt (siehe das Kapitel, das die Steuerung beschreibt).

Bei besonders steilen Rampen ist es ratsam, das Drucktastenfeld vom Kommandostand auf der Plattform zu entfernen und die Maschine zu Fuß zu fahren, sich in eine sichere Position in Bezug auf ein mögliches Umkippen der Maschine zu bringen und auf die zu achten Moment des Hangwechsels durch entsprechendes Reduzieren der Geschwindigkeit auf , um die Schwingungen der Maschine zu minimieren.



Während der Be- und Entladevorgänge:

- Um zu vermeiden, dass der untere Teil der Plattform den Boden berührt, ist es notwendig, den Hauptausleger leicht anzuheben und sicherzustellen, dass die Maschine im TRANSPORT-Zustand bleibt. Heben Sie den Ausleger nicht an!!
- Versuchen Sie nicht, die Maschine zu laden/entladen, wenn sie sich außerhalb des TRANSPORT-Zustands befindet (siehe Anzeigen auf dem Bedienfeld).
- Bleiben Sie mit der Länge des Spiralsteuernkabels in sicherem Abstand zur Maschine.
- Fahren Sie die Maschine mit besonders niedriger Geschwindigkeit und nutzen Sie auch die Befehle, die eine Geradeausfahrt ermöglichen (siehe das Kapitel, das die Befehle beschreibt).

6.3 Beladen mit einem Gabelstapler.

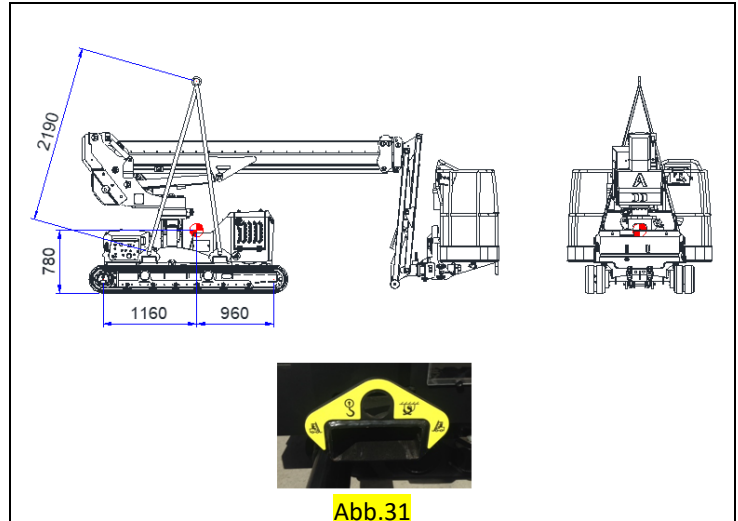
Es ist möglich, die Maschine auf der Plattform des Transportmittels mit einem Gabelstapler mit geeigneter Kapazität zu verladen (siehe das Gewicht der Maschine im Kapitel TECHNISCHE DATEN), indem man an den Punkten auf die Maschine steigt, die durch die an der Maschine angebrachten und nebenstehend abgebildeten Klebeschilder angegeben sind.



Abb.30

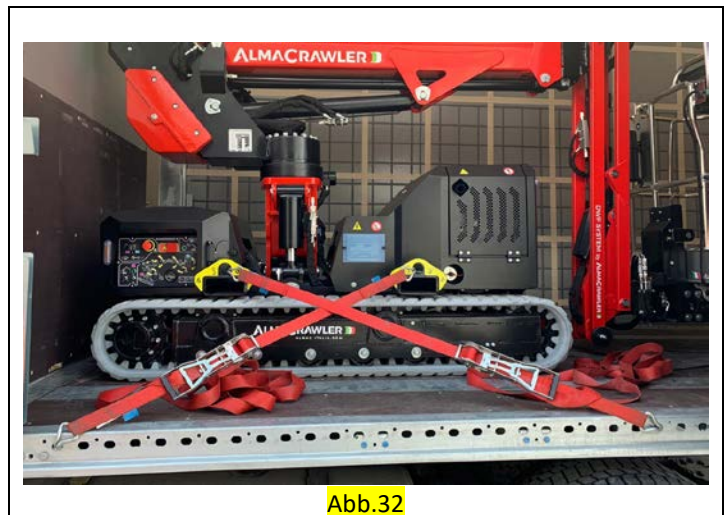
6.4 Beladen mit einem Kran.

Es ist möglich, die Maschine mit einem Kran auf die Plattform des Transportmittels zu verladen. Mittels vier Hebebändern oder -ketten geeigneter Länge und Kapazität (siehe Gewicht der Maschine im Kapitel TECHNISCHE DATEN), Einhaken an den Hebe­punkten, die auf den an der Maschine angebrachten und nebenstehend abgebildeten Klebeschildern angegeben sind.



6.5 Befestigung der Maschine auf dem Transportmittel.

Sichern Sie die Maschine vor dem Transport auf dem Transportmittel, wie in der seitlichen Abbildung dargestellt. Die Befestigung muss auf beiden Seiten der Maschine erfolgen.



Warnung: Spannen Sie die Befestigungsgurte nicht zu stark, um eine Beschädigung der Maschinenstruktur zu vermeiden.

Achtung: Stellen Sie vor dem Transport sicher, dass der Ausleger VOLLSTÄNDIG UNTEN IST.

7 NOTBEFEHLE.

Während der Verwendung der Notsteuerung übernimmt ein qualifizierter Bediener, der immer am Boden anwesend sein muss, die Verantwortung für die Bewegung der Maschine und des Bedieners an Bord unter Verwendung der unten beschriebenen Notbetriebsarten.



Der Bediener, der die Notsteuerung benutzt, muss sich stets vergewissern, dass die Bewegungen der Maschine in Übereinstimmung mit den aktivierten Befehlen ausgeführt werden. Falls nicht kontrollierte Bewegungen ausgelöst werden, führen Sie die Notbefehle direkt mit der Handpumpe aus.

Wenden Sie sich an das autorisierte Servicezentrum.

7.1.1 Notbergung des handlungsunfähigen Bedieners.

Sollte der Bediener auf der Plattform nicht in der Lage sein, mit den Bedienelementen der Plattform zum Boden zurückzukehren, kann ein qualifizierter Bediener, der im Besitz des Hauptschlüssels ist (bei Maschinen für AUSTRALIEN und NEUSEELAND befindet sich der Schlüssel immer auf dem Wahlschalter), die Notsteuerung der Bodenkontrollstation aktivieren.

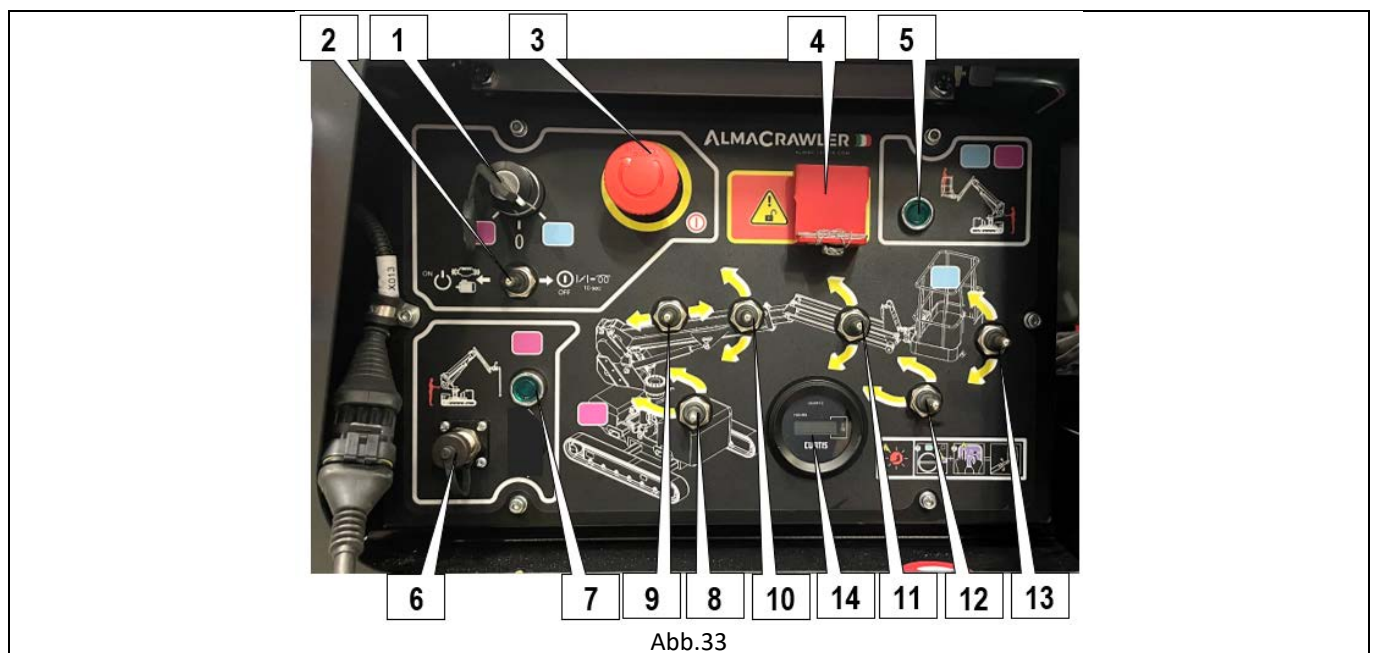


Abb.33

So verwenden Sie die Bodenkontrollstation:

- Drehen Sie den Schlüssel (1) auf die Position BODENSTEUERUNG (lila Kästchen);
- Aktivieren Sie die Stromversorgung (elektrisch oder thermisch, je nach Maschinentyp) mit dem Wahlschalter (2);
- Aktivieren Sie die Bedienelemente der erweiterbaren Struktur (8-9-10-11-12) gemäß ihrer Beschreibung im Kapitel GROUND CONTROL UNIT.

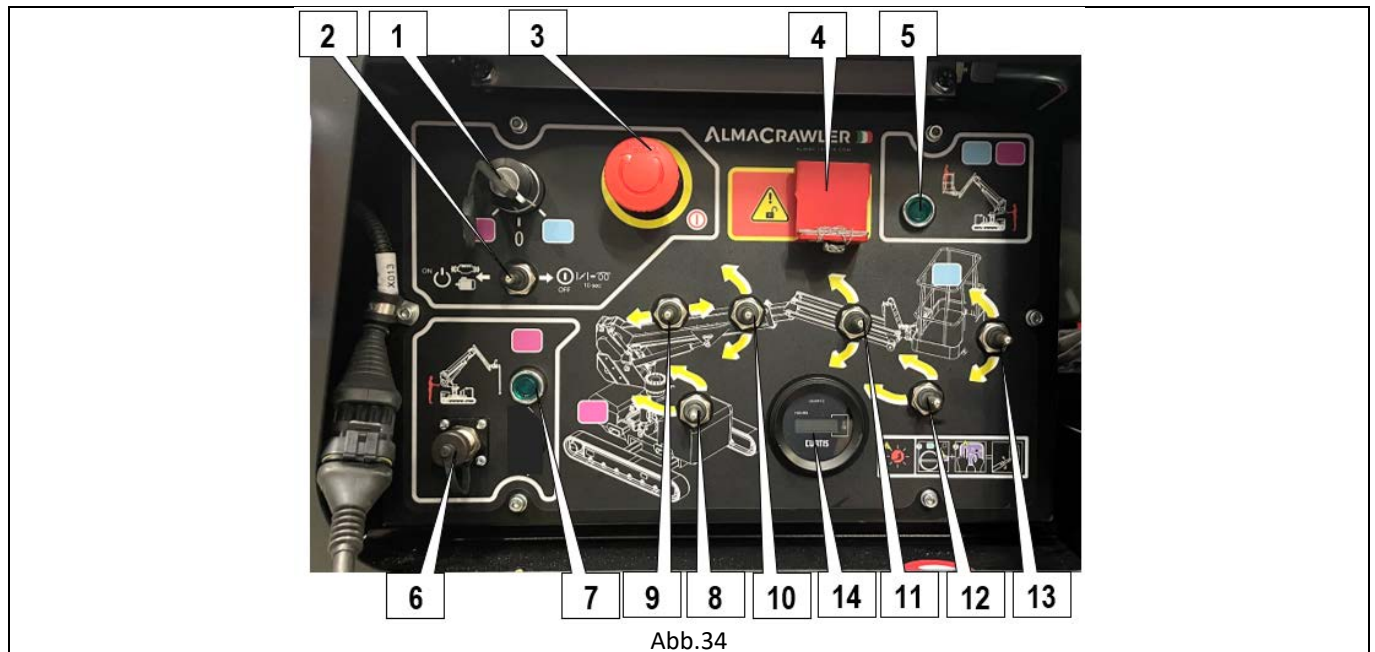


Während der Verwendung der in diesem Verfahren beschriebenen Bodenkontrollen sind alle Sicherheitsfunktionen aktiv

7.1.2 Notfallwiederherstellung des außer Gefecht gesetzten Bedieners bei Überlastalarm.

Für den Fall, dass der Bediener auf der Plattform nicht über die Plattformsteuerung auf den Boden zurückkehren kann und gleichzeitig ein Überlastalarm vorliegt, wird die Maschine blockiert.

Ein qualifizierter Bediener, der im Besitz des Hauptschlüssels ist (bei AUSTRALIEN- und NEUSEELAND-Maschinen ist der Schlüssel immer auf dem Schlüsselwähler vorhanden), kann die Notsteuerungen der Bodenkontrollstation aktivieren.



So verwenden Sie die Bodenkontrollstation:

- Drehen Sie den Schlüssel (1) auf die Position BODENSTEUERUNG (lila Kästchen);

Aktivieren Sie die Stromversorgung (elektrisch oder thermisch, je nach Maschinentyp) mit dem Wahlschalter (2);

- Entfernen Sie die Plombe von der Abdeckung der NOT-AUS-Taste (4), öffnen Sie die Abdeckung und drücken Sie die Taste, halten Sie sie gedrückt. Ein akustisches Signal mit Dauerton wird aktiviert und die Sicherheitsfunktionen sind nicht aktiv;
- Gleichzeitig mit der Aktivierung der Taste (4) aktivieren Sie die Steuerungen der erweiterbaren Struktur (8-9-10-11-12) gemäß ihrer Beschreibung im Kapitel ERDKONTROLLEINHEIT. Jeder aktivierte Befehl hat eine maximale Dauer von 5 Sekunden, danach muss der oben beschriebene Vorgang wiederholt werden, um die Bewegung der ausziehbaren Struktur fortzusetzen.



UMKEHRGEFAHR!

Bei Verwendung der in diesem Verfahren beschriebenen Bodensteuerung sind die folgenden Sicherheitsfunktionen deaktiviert: Laststeuerung; Reichweitenkontrolle; Neigungssteuerung. Der Bediener am Boden muss daher mit dem Teleskoparm wieder einsteigen und dann den Ausleger vollständig absenken, bevor er andere Bewegungen aktiviert.

Die Nutzung dieses Verfahrens wird in der Maschinensteuerung registriert.

7.1.3 Notbergung mit einer manuellen Pumpe.

7.1.3.1 Bediener-Notfallwiederherstellung.

Im Falle eines Stromausfalls muss ein qualifizierter Bediener am Boden die von der manuellen Pumpe aktivierten manuellen Steuerungen auf die unten beschriebene Weise verwenden, um einen blockierten Bediener zu bergen.

Die manuelle Notsteuerung befindet sich auf dem Drehturm:

1. Manueller Umsteller;
2. Handpumpe;
3. Handpumpenhebel;
4. Schließtür mit hydraulischem Block;
5. Hydraulikblock;
6. Aktivierungsgabel des roten Magnetventils

Um einen manuellen Befehl zu aktivieren:

- a. Nehmen Sie den Hebel (3) ab und stecken Sie ihn auf die Handpumpe (2);
- b. Öffnen Sie die Schließtür (4), um den Hydraulikblock (5) zugänglich zu machen;
- c. Drehen Sie den manuellen Schalter (1) auf Position (A), um die manuelle EXT / RETURN (AUS- und EINFAHR)-Steuerung zu aktivieren, oder auf Position (B), um die manuellen Steuerungen aller anderen Bewegungen des Arms zu aktivieren.
- d. Aktivieren Sie die Magnetventile (siehe Anleitung unten) und betätigen Sie gleichzeitig den Hebel der Handpumpe, wobei Sie die Korrektheit der Bewegung visuell überprüfen und immer als erstes die RETURN-Funktion des Teleskoparms aktivieren.

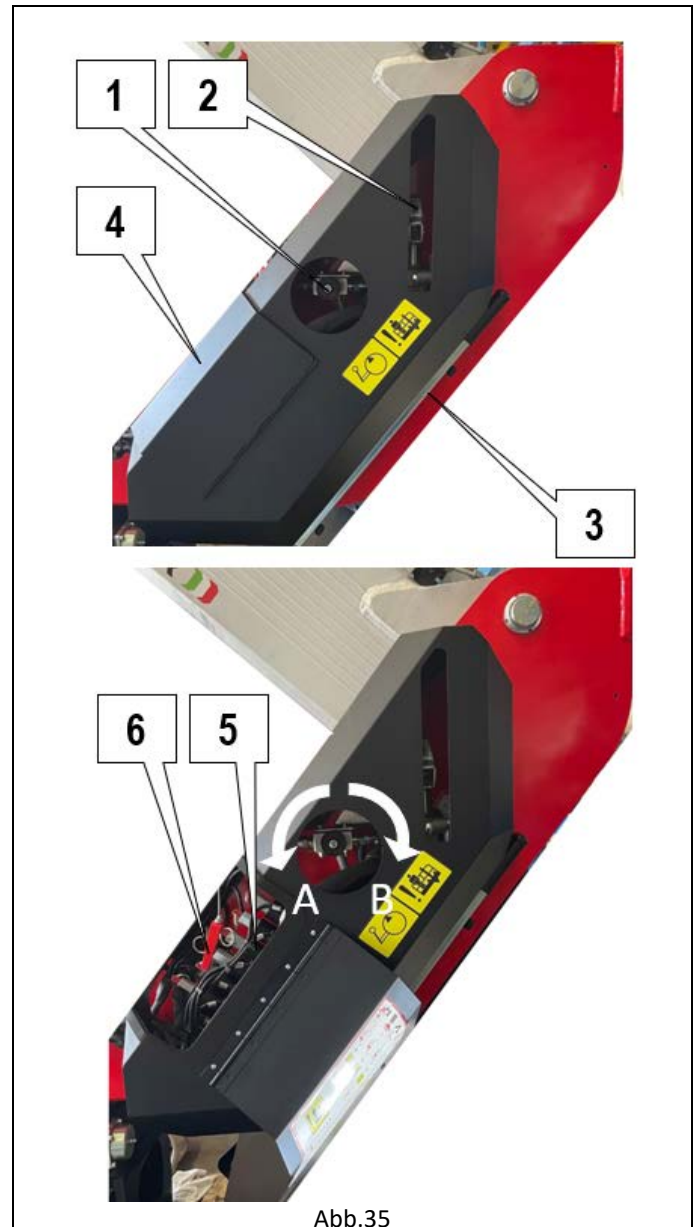
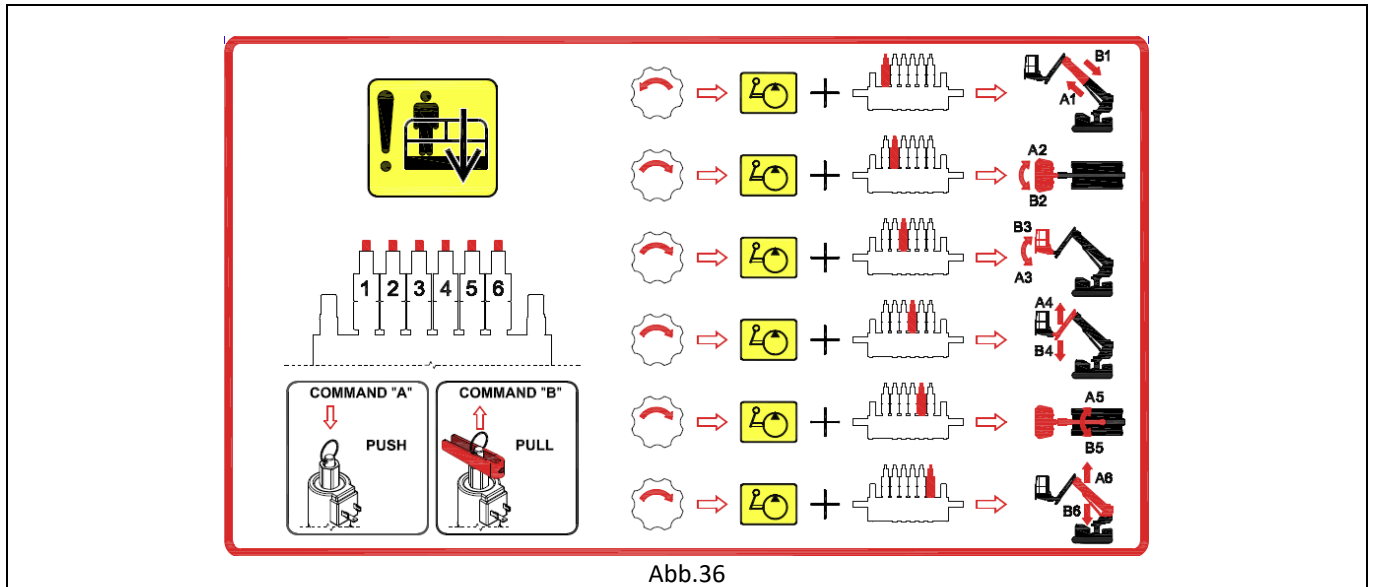


Abb.35

Um den Zusammenhang zwischen der manuellen Steuerung und der entsprechenden Bewegung zu verstehen, beachten Sie den Siebdruck auf der Maschine, der in der folgenden Abbildung dargestellt ist.

Um die mit (A) gekennzeichneten Bewegungen zu aktivieren, drücken Sie einfach die manuellen Bedienelemente der Ventile, während Sie die manuelle Pumpe aktivieren.

Um die mit (B) gekennzeichneten Bewegungen zu aktivieren, muss die rote Gabel (6) verwendet werden: Den Ring der manuellen Steuerung kräftig nach außen ziehen und die rote Gabel (6) wie in der Abbildung gezeigt einführen und dann aktivieren die Handpumpe.



UMKEHRGEFAHR!

Bei Verwendung der Notbedienung mit Handpumpe sind alle Sicherheitsfunktionen deaktiviert. Der Bediener am Boden muss daher mit dem Teleskoparm wieder einsteigen und dann den Ausleger vollständig absenken, bevor er andere Bewegungen aktiviert.

Aktivieren Sie jeweils nur einen Befehl.

Einige manuelle Antriebe sind normalerweise versiegelt, und das Siegel muss vor dem Betrieb in manuellen Notfällen gebrochen werden. Bringen Sie die Maschine am Ende des Vorgangs wieder in ihren ursprünglichen Zustand und stellen Sie auch die fehlenden Dichtungen wieder her.

7.1.4 Notbewegung der Maschine im Falle eines Steuerungsausfalls.

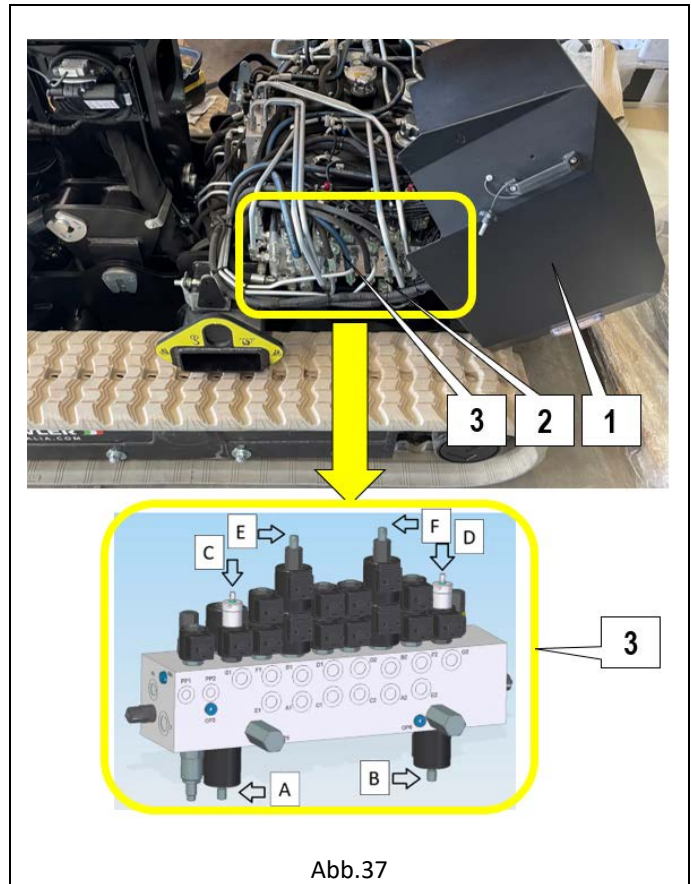
Bei einer Störung des Steuersystems, aber noch laufendem Heizmotor (oder einphasiger Elektropumpe) ist es im Notfall möglich, durch manuelle Betätigung der Magnetventile für die Fahrsteuerung kurze Bewegungen der Maschine (Steuerung der Gleise) durchzuführen.

Die manuellen Notbedienungen befinden sich am Grundschlitten:

1. hintere Haube;
2. Aktivierungsgabel des roten Magnetventils;
3. Haupthydraulikblock.

Um die Tracks manuell zu aktivieren:

- a. Entfernen Sie die hintere Haube (1) vollständig, um den Hydraulikblock frei zugänglich zu machen;
- b. Drücken und drehen Sie die Handbetätiger der Magnetventile (A) und (B) im Uhrzeigersinn;
- c. Schrauben Sie die manuellen Antriebe (C) und (D) vollständig ein;
- d. Aktivieren Sie die Magnetventile (E), um die linke Spur zu steuern, und (F), um die rechte Spur zu steuern.



Durch Ziehen des Handbetätigers eines der beiden Magnetventile (E) und (F) mit Hilfe der roten Aktivierungsgabel (2), wie in den vorherigen Abschnitten beschrieben, bewegt sich die Maschine RÜCKWÄRTS (die Maschine bewegt sich zur Plattform).

Durch Drücken des Handbetätigers eines der beiden Magnetventile (E) und (F) bewegt sich die Maschine VORWÄRTS (die Maschine bewegt sich in die entgegengesetzte Richtung zur Position der Plattform).



UMKEHRGEFAHR!

Die beschriebenen Arbeiten dürfen nur von autorisierten Technikern durchgeführt werden und sind nur mit abgesenkten Armen und ohne Bediener auf der Plattform erlaubt.

Die Gefahr des Umkippens und / oder der Quetschung.

Einige manuelle Antriebe sind normalerweise versiegelt, und das Siegel muss vor dem Betrieb in manuellen Notfällen gebrochen werden. Bringen Sie die Maschine am Ende des Vorgangs wieder in ihren ursprünglichen Zustand und stellen Sie auch die fehlenden Dichtungen wieder her.

8 WARTUNG.

8.1 Sicherheitsregeln während der Wartung.



- Führen Sie die Wartungsarbeiten immer unter höchstmöglichen Sicherheitsbedingungen durch, bei angehaltener und ausgeschalteter Maschine, bei abgezogenem Schlüssel aus dem Bedienfeld am Boden, bei gedrückten Notschaltern und mit den für die durchzuführenden Arbeiten geeigneten persönlichen Schutzeinrichtungen.
- Nur ausreichend geschultes Personal ist berechtigt, Reparaturen und Wartungsarbeiten an der Maschine durchzuführen.
- Die beschriebenen Wartungsarbeiten beziehen sich auf die unter "normalen" Bedingungen verwendete Maschine; Wenn Sie der Meinung sind, dass die Einsatzbedingungen der Maschine extrem sind (extreme Temperaturen, korrosive Umgebungen, sehr lange Arbeitszyklen usw.) oder wenn die Maschine längere Zeit nicht in Betrieb war, wenden Sie sich an den technischen Kundendienst von ALMAC, um die Häufigkeit der zu ändernden Eingriffe.
- Falls Teile der Maschine ausgetauscht werden müssen, verwenden Sie nur Originalteile oder solche, die von ALMAC schriftlich genehmigt wurden; die Verwendung von nicht originalen oder nicht zugelassenen Ersatzteilen führt zum Erlöschen der Gewährleistung und jeglicher Haftung seitens ALMAC.
- Änderungen oder Ergänzungen der PLE sind nicht gestattet, sofern nicht ausdrücklich von ALMAC SRL genehmigt.
- Während der Wartung oder technischen Hilfeleistung muss die Maschine vollständig blockiert werden. Nicht auf die Ventile einwirken, die direkt an den Hydraulikzylindern der Arme und Stabilisatoren installiert sind, wenn diese nicht immobilisiert / blockiert wurden: Gefahr einer unkontrollierten Bewegung der Struktur.
- Stecken Sie den Körper, die Gliedmaßen oder die Finger nicht in die scharfkantigen Öffnungen von Teilen der Maschine, die nicht gesteuert werden und keine geeigneten Schutzeinrichtungen haben, es sei denn, sie sind sicher verriegelt;
- Trennen Sie die Maschine von allen externen Energiequellen (110-230 V einphasige Stromleitung), bevor Sie eingreifen.
- Stellen Sie vor der Demontage von Armaturen oder Leitungen sicher, dass keine unter Druck stehenden Flüssigkeiten vorhanden sind: Unter Druck austretendes Öl kann schwere Verletzungen verursachen. Bei Verletzungen oder versehentlichem Verschlucken von Flüssigkeiten, die aus Rohren usw. austreten, suchen Sie sofort einen Arzt auf. Denken Sie insbesondere daran, dass die Flüssigkeit, die aus einem sehr kleinen Loch austritt, fast unsichtbar sein und ausreichend stark sein kann, um unter die Haut einzudringen. Um Lecks zu finden, verwenden Sie Pappe oder ein Stück Holz
- Für die Wartungsarbeiten an der Wärmekraftmaschine ist das vom Hersteller bereitgestellte Handbuch heranzuziehen, das bei der Auslieferung der Maschine den Unterlagen beigelegt wurde.
- Führen Sie Wartungsarbeiten durch, wenn die Flüssigkeiten (Hydrauliköl, Schmieröle) ausreichend gekühlt sind.
- Hydrauliköl, Schmiermittel, Elektrolyte und Kühlmittelzusätze müssen sorgfältig behandelt und gemäß den geltenden Vorschriften sicher entsorgt werden. Längerer Hautkontakt kann Reizungen und Dermatosen verursachen. Mit Wasser und Seife waschen und gut abspülen, wenn Sie mit einem dieser Gegenstände in Kontakt kommen. Auch der Kontakt mit den Augen ist gefährlich: reichlich mit Wasser ausspülen und einen Arzt aufsuchen.
- Setzen Sie die Maschine außer Betrieb, isolieren Sie sie und melden Sie die Situation Ihrem Arbeitgeber, wenn eine Anomalie in einem mechanischen oder hydraulischen Element oder in einer Steuer- oder Sicherheitsvorrichtung auftritt. BENACHRICHTIGEN SIE EINEN ALMAC S.r.l. SERVICE-CENTER SOFORT



Es ist absolut verboten, Maschinenteile und Sensoren zu verändern oder zu manipulieren. ALMAC ist von jeglicher Verantwortung im Falle von Änderungen / Manipulationen entbunden.

8.2 Ordentliche Wartung.

Überprüfungen und Wartungsarbeiten müssen gemäß der nachstehenden Tabelle durchgeführt werden.

PERIODISCHE TABELLE DER GEWÖHNLICHEN WARTUNG	Vor jedem Gebrauch	Täglich oder alle 10	Wöchentlich oder alle 50	Monatlich oder alle 100 Stunden	Zweimonatlich oder alle 250 Stunden	Vierteljährlich oder alle 500 Stunden	Jährlich oder alle 1500 Stunden	Nach Inaktivität > 30 Tage
	A	B	C	D	E	F	G	H
Maschinelle Reinigung			X					
Reinigung von Schildern und Warnleuchten	X							
Funktionsprüfungen	X						X	X
Visuelle Kontrolle des Anziehens der Schrauben / Anziehen der Schrauben	X		X*				X	
Sichtprüfung der Konstruktionselemente der Maschine	X						X	
Schmierung von Gelenken, Teleskopauszügen und Drehkranz				X			X	X
Überprüfen Sie den Hydraulikölstand	X							X
Hydraulikölwechsel							X	
Austausch des Hydraulikölfilters							X	X
Überprüfung des Ölstands des Kettenuntersetzungsgetriebes						X	X	X
Austausch des Getriebeöls für das Kettenuntersetzungsgetriebe							X	
Überprüfung des Kettenverlusts und der Kettenspannung	X						X	X
Schmierung der Teleskopketten				X				X
Verschleiß und Spannung der Verlängerungsketten prüfen	X						X	
Verschleiß und Register der Gleitschuhe prüfen			X				X	
Prüfung der Anlasserbatterie des Motors	X							X
Überprüfung der Traktions- / LITHIUM-Batterien (falls vorhanden)	X							X
Spielsteuerung der Turmdrehung						X	X	
Steuerung des Plattformrotationsspiels						X	X	
Überlastschutz prüfen						X	X	
Überprüfen Sie die Effizienz der 115-220-V-Steckdose des Differentialschalters						X	X	X
Steuerung der Maschinensensoren	X						X	X
Überprüfung des Ultraschallsensors (falls vorhanden)	X						X	X

PS*: Nach den ersten 50 Betriebsstunden der Maschine ist eine Drehmomentschlüsselkontrolle des Anzugs der Sattelpkupplungsschrauben, Untersetzungsgetriebe und Getriebetellerräder erforderlich.



Die Maschinen können mit verschiedenen Arten von Wärmekraftmaschinen ausgestattet werden. Für die routinemäßigen Wartungsarbeiten und die Intervalle für Eingriffe an Verbrennungsmotoren wird stets auf das BETRIEBS- UND WARTUNGSHANDBUCH des Motorenherstellers verwiesen, das bei der Auslieferung der Maschine mitgeliefert wird.

8.2.1 Maschine und Haftplatten reinigen.

Um die Maschine richtig zu reinigen, können Sie drucklose Wasserstrahlen verwenden, um die folgenden Details angemessen zu schützen:

- Elektrische Bauteile;
- Bodensteuerpult und -konsole;
- Elektromotor (falls vorhanden).

Trocknen Sie nach der Reinigung der Maschine alle Teile, überprüfen Sie die Unversehrtheit der Klebplatten und schmieren Sie die Bereiche mit Schmiernippeln oder die Gleitschuhe der Teleskopansätze der Arme und Stabilisatoren.



Warnung: Verwenden Sie niemals Benzin, Lösungsmittel oder andere brennbare Flüssigkeiten als Reinigungsmittel. Verwenden Sie nicht brennbare und ungiftige zugelassene handelsübliche Entfetter.

8.2.2 Funktionsprüfungen.

Gemäß der in der Wartungstabelle beschriebenen Periodizität und immer vor jedem Gebrauch der Maschine ist es notwendig, die korrekte Funktion der Steuerungen und der Notstopps zu überprüfen. Insbesondere sind folgende Kontrollen durchzuführen:

- Mit der Plattform in der Transportposition aktivieren Sie den Befehl zum Verbreitern des Wagens, um das korrekte Funktionieren des Systems zu überprüfen;
- Stellen Sie die Maschine mit der Plattform in Transportstellung so auf, dass die Sattelkupplung gegenüber der Horizontalen um einen Wert größer als 1° seitlich geneigt ist. Aktivieren Sie einen beliebigen Befehl auf dem Luftteil und vergewissern Sie sich, dass das System die Sattelkupplungsebene automatisch in die Horizontale zurückstellt;
- Stellen Sie die Maschine mit der Plattform in Transportstellung so auf, dass die Sattelkupplung in Längsrichtung um einen Wert größer als 1° zur Horizontalen geneigt ist. Aktivieren Sie einen beliebigen Befehl auf dem Luftteil und vergewissern Sie sich, dass das System die Sattelkupplungsebene automatisch in die Horizontale zurückstellt;
- Mit der Plattform in der Transportkonfiguration positionieren Sie die Maschine so, dass die Sattelkupplung in Bezug auf die Horizontale im maximalen Winkel sowohl in Längs- als auch in Querrichtung geneigt ist. Aktivieren Sie einen beliebigen Befehl auf dem Luftteil und vergewissern Sie sich, dass das System die Ebene der Sattelkupplung automatisch horizontal zurückstellt;
- Mit perfekt stabilisierter Maschine:
 - o Heben und senken Sie den Hauptarm und vergewissern Sie sich, dass die Maschine richtig funktioniert (das Nivellieren der Plattform ist eine automatische Bewegung, überprüfen Sie die korrekte Funktion). Auf der Plattform darf sich keine Last befinden;
 - o Führen Sie das Aus- und Einfahren durch und vergewissern Sie sich, dass die Maschine ordnungsgemäß funktioniert. Auf der Plattform darf sich keine Last befinden;
 - o Heben und senken Sie den JIB und vergewissern Sie sich, dass die Maschine ordnungsgemäß funktioniert. Auf der Plattform darf sich keine Last befinden;
 - o Führen Sie das Drehmanöver des Korbs in beide Richtungen durch und vergewissern Sie sich, dass die Maschine richtig funktioniert. Auf der Plattform darf sich keine Last befinden;
 - o Führen Sie das Drehmanöver der Säule in beide Richtungen durch und vergewissern Sie sich, dass die Maschine korrekt funktioniert. Auf der Plattform darf sich keine Last befinden;
- Heben Sie die Plattform auf eine Höhe an, die höher als die TRANSPORT-Position, aber niedriger als die maximale Verschiebungsposition ist, und bewegen Sie sich auf unebenem Boden. Prüfen Sie, ob die Maschine automatisch stoppt, wenn die Neigung des Rahmens in Bezug auf die Horizontale 1° überschreitet. Lassen Sie die Übersetzungssteuerung los, beim nächsten Übersetzungs- oder Hubbefehl muss das System die Sattelkupplungsebene automatisch wieder in die Horizontale bringen. Am Ende der Nivellierung führt die Maschine die gewählte Bewegung aus;

- Heben Sie die Plattform auf eine höhere Höhe als die TRANSPORT-Position an und prüfen Sie, ob die manuelle Nivellierung der Sattelkupplungsebene automatisch gesperrt wird. In der gleichen Situation muss auch der Fahrspurverbreiterungs-/Verengungsbefehl gesperrt werden.
- Aktivieren Sie die Notruftaste auf der Fernbedienung (oder Funksteuerung) und prüfen Sie, ob die Plattformsteuerkonsole und der Wärmemotor (EVO-, ETS-Versionen) abschalten. Lassen Sie die Notruftaste am Ende dieses Tests los.
- Aktivieren Sie den Notschalter der Bodenstation und prüfen Sie, ob die Maschine vollständig ausgeschaltet ist und keine Funktion zulässig ist. Lassen Sie die Notruftaste am Ende dieses Tests los.
- Aktivieren Sie die Hupe und überprüfen Sie ihre Funktion.
- Stellen Sie sicher, dass jeder Befehl stoppt, wenn der Befehl freigegeben wird.
- Überprüfen Sie mit Hilfe der Bodenstation, ob alle Bedienelemente funktionieren und mit ihrer Funktion übereinstimmen.
- Überprüfen Sie die korrekte Funktion der manuellen Notablassvorrichtung mit einer Handpumpe.
- Überprüfen Sie bei Verwendung als Plattform, ob bei korrekt verriegelter Arbeitsplattform die spezielle Warnleuchte auf der Konsole den Modus "ARBEITSBÜHNE" anzeigt.
- Überprüfen Sie bei Verwendung als Winde (optional), dass bei korrekt verriegelter Winde die Kontrollleuchte auf der Konsole den Modus "WINDE" anzeigt.

8.2.3 Sichtprüfung der Konstruktionselemente der Maschine.

Gemäß der in der Wartungstabelle beschriebenen Periodizität und immer vor jedem Gebrauch der Maschine ist es notwendig, die Unversehrtheit der Hauptstrukturelemente der Maschine visuell zu überprüfen, mit besonderem Augenmerk auf die Schweißnähte. Folgende Teile sind einer Sichtprüfung zu unterziehen:

1. Podest, Aufstiegsleiter, Brüstungen und Verschlussstange des Einstiegsraums;
2. Die Unversehrtheit der Plattformstütze und des Plattformrotationsaktuators;
3. Auslegerarme und Schweißen der Stiftsitze;
4. Geschweißte Abschnitte der Teleskopstruktur des Hauptauslegers;
5. Schweißen der Seiten des Turms an die Basis, die mit der Sattelkupplung verbunden wird;
6. Schweißen der Sattelstützenbasis und der Verbindung zur Rahmenstruktur;
7. Geschweißte Scharnierösen der Nivellierzylinder des Gelenks der Sattelkupplungsebene;
8. Schienenlängsträger und Schweißbereich zu den Teleskopstützen, die in den Rahmen passen;
9. Die Unversehrtheit aller Hubzylinder und Stabilisatoren, mit besonderem Augenmerk auf Schweißnähte mit Stifthalterungen.

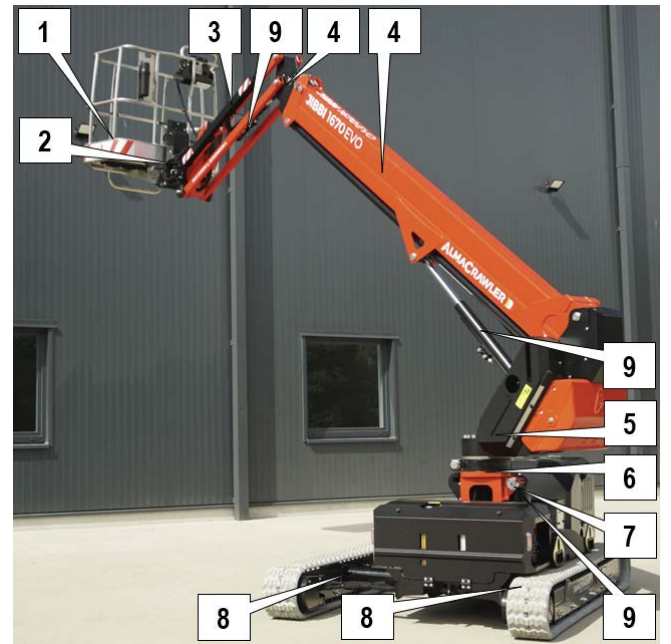


Abb.38

Etwaige Rostspuren in der Korrespondenz von Schweißnähten müssen auf das Vorhandensein eines Risses hindeuten und zur Außerbetriebnahme der Maschine bis zu einer gründlichen technischen Inspektion mit eindringenden Flüssigkeiten oder einer magnetoskopischen Überprüfung führen.

Verwenden Sie die Maschine nicht mit beschädigten oder rostigen Stiften und Befestigungssystemen.



Um eine schnelle und korrekte Sichtkontrolle der Konstruktionselemente der Maschine durchzuführen, ist es erforderlich, dass die Maschine ständig gewaschen / gereinigt wird.

Wenn Sie aufgrund mangelnder Sauberkeit keine Sichtprüfung durchführen können, verwenden Sie die Maschine nicht.

8.2.4 Sichtkontrolle auf festen Sitz der Schraube / Schraubenanzug.

Gemäß der in der Wartungstabelle beschriebenen Periodizität und immer vor jedem Gebrauch der Maschine ist es notwendig, das Anziehen der nebenstehenden Elemente visuell zu überprüfen, d. h.:

1. Turntable Rotation Sattelkupplung;
2. Traktionsminderer
3. Übertragungskrone;
4. Spurführungsrollen;
5. Spuren;
6. Ringmuttern, Seeger, Muttern zur Befestigung der Stifte der ausziehbaren Struktur, der Plattform und der Nivellierungszylinder für den Sattelplattenstand;
7. Befestigungsschrauben des Drehantriebs.

Im Bedarfs- oder Zweifelsfall mit dem Anziehen der verschiedenen Elemente gemäß der folgenden Anziehtabelle fortfahren und die Klasse der Schrauben direkt anhand der Prägung auf ihnen überprüfen.

Es ist vorgeschrieben, die Sattelkupplung, die Zugkraftreduzierer und die Getriebekränze jährlich nachzuspannen.



Abb.39

DREHMOMENT DER SCHRAUBEN (metrisches Gewinde, normale Steigung)						
Klasse	8.8 (8G)		10.9 (10K)		12.9 (12K)	
Durchmesser	kgm	Nm	kgm	Nm	kgm	Nm
M4	0,28	2,8	0,39	3,9	0,49	4,9
M5	0,55	5,5	0,78	7,8	0,93	9,3
M6	0,96	9,6	1,30	13,0	1,60	16,0
M8	2,30	23,0	3,30	33,0	3,90	39,0
M10	4,60	46,0	6,50	65,0	7,80	78,0
M12	8,0	80,0	11,0	110	14,0	140
M14	13,0	130	18,0	180	22,0	220
M16	19,0	190	27,0	270	33,0	330
M18	27,0	270	38,0	380	45,0	450
M20	38,0	380	53,0	530	64,0	640
M22	51,0	510	72,0	720	86,0	860

8.2.5 Gelenke, Teleskopverlängerungen und Drehkranz schmieren.

Gemäß der in der Wartungstabelle beschriebenen Periodizität mit dem Schmieren der mit Schmiernippeln ausgestatteten Punkte und der Teleskopansätze fortfahren, die in der nebenstehenden Abbildung angegeben sind.

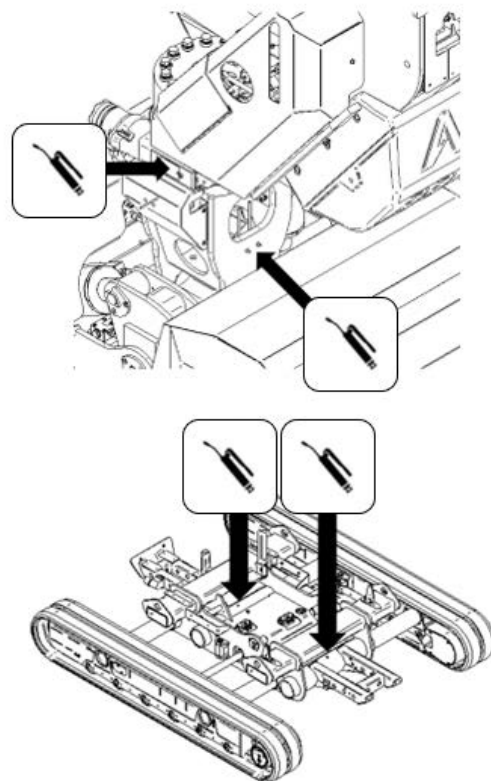
Um die Teleskoparme zu schmieren, fahren Sie die Verlängerungen vollständig aus (bei vollständig geschlossenem Ausleger und ohne Last auf der Plattform), indem Sie den Arm leicht anheben, um eine Kollision zwischen dem Korb und dem Boden zu vermeiden, und verwenden Sie eine Bürste, um die Oberflächen des zu schmieren Teleskopauszüge, dass sie mit den Kufen in Kontakt kommen. Entfernen Sie vor dem Schmieren jeglichen Schmutz, der sich auf den Teilen angesammelt hat. Ziehen Sie die Teleskopauszüge nach dem Einfetten wieder heraus und entfernen Sie das überschüssige Fett.

Denken Sie daran, immer an denselben Stellen zu schmieren:

- Nach einer Maschinenwäsche;
- Bevor Sie das Gerät nach längerer Zeit der Nichtbenutzung benutzen;
- Böswillige Verwendung des Geräts in feindlichen Umgebungen (sehr feucht, sehr staubig, Küstengebiete usw.).



Warnung: Verwenden Sie nur Schmierfett mit den gleichen Eigenschaften wie in der folgenden Tabelle aufgeführt.



Figur40

SCHMIERTABELLE FÜR SCHMIERSTELLEN	
PAKELO	LAGER-EP-FETT NLGI2
BP	FETT LTX2
CASTROL	LM2 - SPEEROL APT2
SHELL	ALVANIA GR.R.2
ESSO	BEACON 2
VALVOLINE	LITHIUM 20
ELF	TRASLUBE LI GREASE 2

TABELLE DER FETTE FÜR TELESKOPAUZÜGE	
ADDINOL	ADDIFLON PTFE WEISS 3 PASTE
NILS	WHITE STAR EP

8.2.6 Überprüfung des Hydraulikölstands / Ölwechsel.

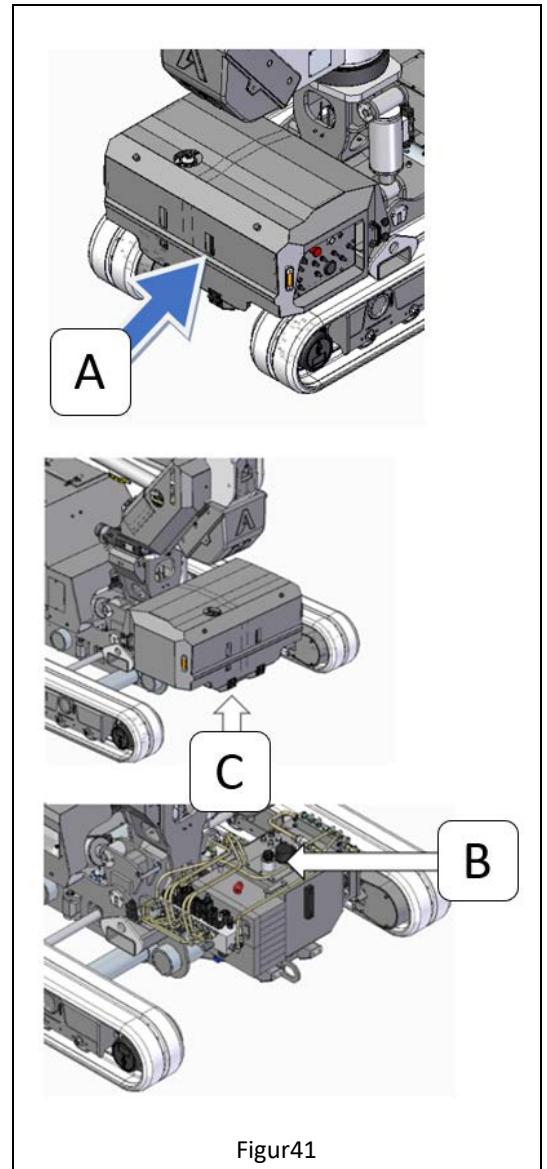
Gemäß der in der Wartungstabelle beschriebenen Periodizität und immer vor jedem Gebrauch der Maschine muss der Hydraulikölstand im Tank anhand der nebenstehenden Anzeige (A) überprüft werden.

Die Füllstandskontrolle muss durchgeführt werden mit:

- Mindestspur (schmaler Wagen);
- Arm vollständig gesenkt;
- Vollständig eingefahrener Teleskopauszug;
- Vollständig geschlossener Ausleger;
- Die Maschine ist komplett aus.

In diesem Zustand ist der korrekte Ölstand der daneben angezeigte (nahe dem MAX-Stand). Füllen Sie bei Bedarf neues und gefiltertes Öl durch den Deckel (B) nach, bis der Höchststand erreicht ist. Um die Kappe (B) zu erreichen, muss das Gehäuse geöffnet werden.

Fahren Sie mit dem vollständigen Austausch des Hydrauliköls - gleichzeitig mit dem Austausch der Filter - wie in der Wartungstabelle angegeben fort. Stellen Sie zum Entleeren des Tanks einen Behälter mit geeignetem Fassungsvermögen (siehe TECHNISCHE DATEN) unter den Hydrauliköltank und lösen Sie den Entleerungsverschluss (C) oder verwenden Sie ein manuelles oder elektrisches Pumpsystem, das nicht mit der Maschine geliefert wird, und stellen Sie die Maschine dann in den gleichen Bedingungen wie oben beschrieben und saugen Sie das Öl durch den Einfülldeckel (B). Füllen Sie den Tank durch den Deckel (B) mit neuem und gefiltertem Öl bis zum oben angegebenen Füllstand. Die erforderlichen Ölmengen entnehmen Sie bitte den Tabellen TECHNISCHE DATEN. Verwenden Sie nur die in der folgenden Tabelle angegebenen Ölsorten.



TEMPERATUREN→	0 °C + 70 °C	-20 °C + 50 °C	-30 °C + 30 °C
MARKE	TYP	TYP	TYP
AGIP	Arnika 68	Arnika 46	Arnika 32
BP	Energol SHF6	Energol SHF46	Energol SHF32
ELF	Hydrelf DS68	Hydrelf DS46	Hydrelf DS32
ESSO	Invarol EP48	Invarol EP46	Invarol EP32
PETRONAS	Hidrobak 68 HV	Hidrobak 46 HV	Hidrobak 32 HV
SHELL	Tellus SX68	Tellus SX46	Tellus SX32
TEXACO	Rando NDZ68	Rando NDZ46	Rando NDZ32



Achtung: das Altöl nicht in der Umwelt verteilen, sondern die Sammelstellen nutzen.

8.2.7 Wechsel des Hydraulikölfilters.

Gemäß der in der Wartungstabelle beschriebenen Periodizität müssen die Hydraulikölfilter der Saug- und Rücklaufkreise gleichzeitig mit dem Austausch des Hydrauliköls ausgetauscht werden.

Um die im Hydrauliktank befindlichen Saugfilter (A) und die Filterpatrone (B) des Rücklauffilters (C) im gleichen Arbeitsgang auszutauschen:

- Schalten Sie die Maschine vollständig aus;
- Öffnen Sie das Kurbelgehäuse vollständig, indem Sie die Befestigungshandräder abschrauben und die Stoppschnur entfernen, um einen vollständigen Zugang zum Hydrauliköltank (D) zu erhalten.
- Entleeren Sie den Tank (siehe vorherige Kapitel);
- Lösen Sie die Schrauben der Tankabdeckung (E) und entfernen Sie die Abdeckung selbst;
- Schrauben Sie die Filter (A) ab und entfernen Sie sie, dann ersetzen Sie sie durch neue Komponenten;
- Füllen Sie den Tank (siehe vorherige Kapitel) und bringen Sie den Deckel (E) an, wobei Sie darauf achten, eine Schicht Dichtmittel auf den Kontaktbereich mit dem Tank zu verteilen;
- Schrauben Sie den Deckel (F) des Rücklauffilters (C) ab;
- Entfernen Sie die Filterpatrone (B) und ersetzen Sie sie durch eine neue;
- Schrauben Sie den Deckel (F) wieder zu und füllen Sie ggf. den Tank nach;
- Reinigen Sie den Arbeitsbereich gründlich von Ölrückständen.

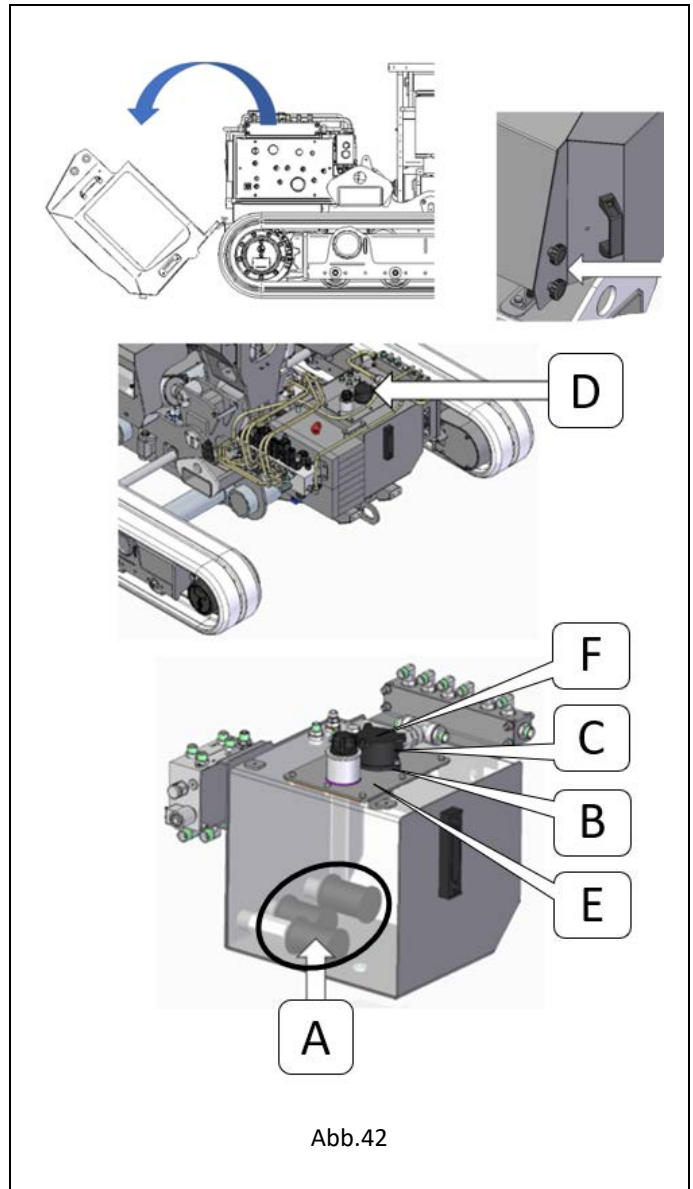


Abb.42



Verwenden Sie zum Austauschen der Filter NUR ORIGINAL-ERSATZTEILE. Wenden Sie sich an ALMAC, um Unterstützung bei der Beschaffung des Materials zu erhalten.

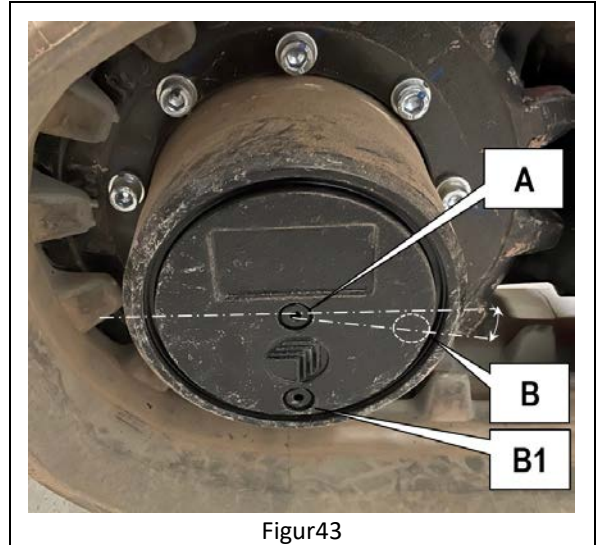
Verwenden Sie das zurückgewonnene Öl nicht wieder, entsorgen Sie es nicht in der Umwelt, sondern entsorgen Sie es gemäß den geltenden Vorschriften.

8.2.8 Ölstandkontrolle/Ölwechsel im Fahruntersetzungsgetriebe.

Gemäß der in der Wartungstabelle beschriebenen Periodizität muss der Ölstand in den Traktionsuntersetzungsgetrieben gemäß dem folgenden Verfahren überprüft werden.

So überprüfen Sie den Füllstand:

- die Übersetzung steuern, bis sich die Stopfen (A) und (B) in der nebenstehenden Position befinden;
- Schrauben Sie die Kappe ab (B).
- Wenn Sie feststellen, dass Öl austritt, ist der Füllstand korrekt. Fahren Sie andernfalls mit dem Nachfüllen durch den Deckel (A) fort, bis das Öl aus (B) austritt.



Figur43

Zum Wechseln des Getriebeöls:

- Kontrollieren Sie die Übersetzung, bis sich die Kappen (A) und (B1) in der nebenstehenden Position befinden;
- Einen Behälter unter den Deckel (B1) stellen, der das Getriebeöl auffangen kann;
- Schrauben Sie die Kappen (B1) und (A) ab und entleeren Sie das Reduzierstück vollständig;
- Schließen Sie den Deckel (B1) und gießen Sie Schmieröl für Getriebe in das Loch (A), bis es aus dem Loch selbst austritt;
- Schließen Sie die Kappe (A).

Verwenden Sie nur die in der folgenden Tabelle angegebenen Ölsorten.

MARKE	TYP	ANZAHL
SHELL	SPIRAX S3 AX 80W / 90	0,4 Liter pro Reduzierstück



Achtung: das Altöl nicht in der Umwelt verteilen, sondern die Sammelstellen nutzen.

8.2.9 Ketten: auf Verschleiß prüfen, spannen und austauschen.

Gemäß der in der Wartungstabelle beschriebenen Periodizität und immer vor jedem Gebrauch der Maschine ist es notwendig, den Verschleißzustand und die korrekte Spannung der Ketten zu überprüfen.

8.2.9.1 Gleisverschleißkontrolle.

Überprüfen Sie den Zustand und die Abnutzung der Raupen und tauschen Sie sie aus, wenn die Lauffläche gleich oder weniger als 10 mm beträgt.

Tauschen Sie die Raupen bereits vor diesem Ereignis aus, wenn gefährliche Schnitte oder Risse auftreten.

8.2.9.2 Kontrolle und Einstellung der Raupenspannung.

Um die Spannung zu prüfen, ziehen Sie die Kette, wenn sie auf dem Boden aufliegt, an der Mittellinie leicht nach oben. Die maximal zulässige Verformung muss kleiner oder gleich 20 mm (2 cm) sein. Andernfalls oder wenn die Schiene während der Übersetzung aufgrund übermäßiger Verformung besonders laut ist, muss der Technische Kundendienst verständigt werden. Die Maschine ist in der Tat mit einem automatischen Kettenspannsystem ausgestattet, das während des normalen Betriebs vom öldynamischen Kreislauf der Maschine angetrieben wird und keine Eingriffe des Bedieners zulässt.

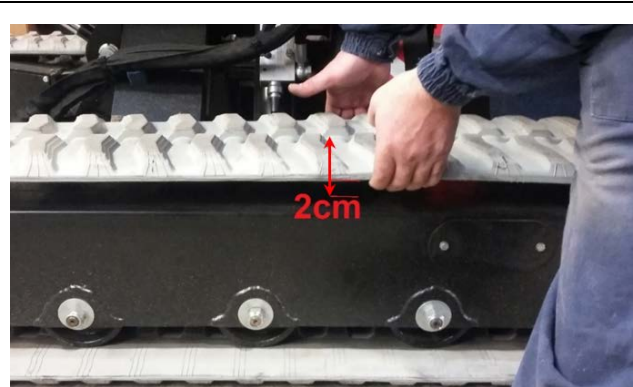


Abb.44

8.2.9.3 Austausch der Spur.

Falls erforderlich, um eine Spur zu ersetzen:

- Verbreitern Sie die Fahrbahn mit den oben beschriebenen Befehlen;
- Heben Sie die Maschine mit einem der in diesem Handbuch (Kapitel LADEN UND TRANSPORT) vorgesehenen Hebemittel an, um eine Spurbhöhe von etwa 15-20 cm über dem Boden zu erreichen;
- Alle Teile des Raupenfahrwerks gründlich reinigen;
- Entfernen Sie die Schutzabdeckung (1);
- Entfernen Sie den mechanischen Anschlag (2) der Spureinstellung, der sich im Inneren des Längsträgers befindet;
- Identifizieren Sie das Kettenspannerventil (3) und lösen Sie es ein paar Umdrehungen, so dass Sie sehen können, wie das Fett austritt;
- Drücken Sie den Kettenspannzylinder zusammen, indem Sie auf das Leitrad (5) drücken;
- Ziehen Sie die Raupe aus ihrem Sitz, indem Sie mit einem Brecheisen zwischen Raupe und Laufrad hebeln;

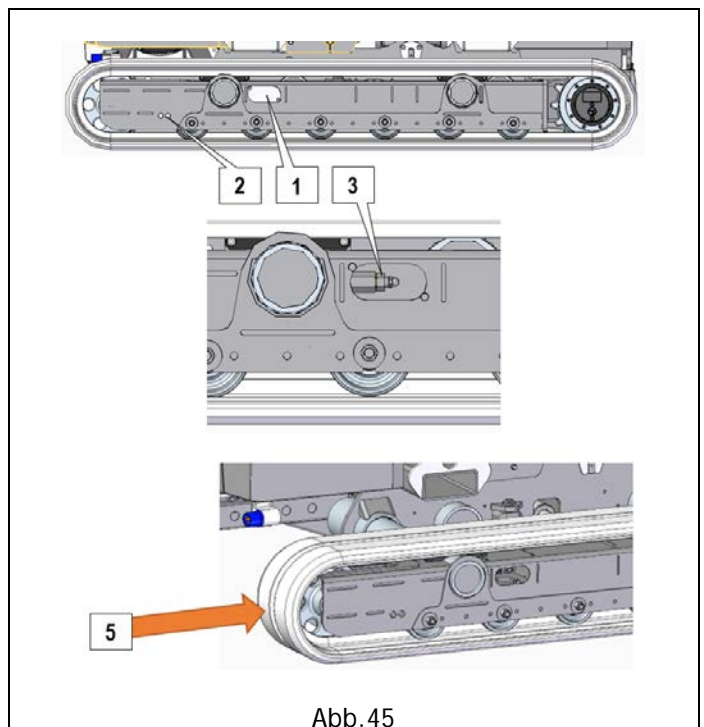


Abb.45

- Installieren Sie die neue Schiene in umgekehrter Reihenfolge, indem Sie das Zahnrad an seinen Sitzen ausrichten und es dann auf das Leerlaufrad setzen.
- Sobald die Kette perfekt sitzt, ziehen Sie das Kettenspannventil an und füllen den Kettenspannzylinder mit dem einstellbaren Schmiernippel (4) mit Fett, bis die richtige Kettenspannung erreicht ist;
- Überprüfen Sie die Spannung wie oben beschrieben und reinigen Sie sie von Fettrückständen.



Warnung: Der Austausch der Schienen muss von spezialisiertem und ausreichend geschultem Personal durchgeführt werden.

Die Operation muss durchgeführt werden, nachdem man sich vergewissert hat, dass die Maschine perfekt stabil steht und alle notwendigen PSA (professionelles Schuhwerk, Handschuhe, Helm, usw.) getragen wurden.

8.2.10 Verlängerungsketten: Verschleißkontrolle, Spannung und Schmierung.

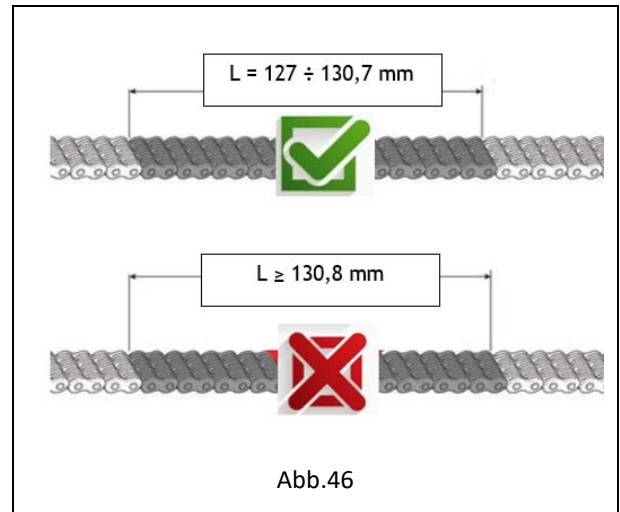
Prüfen Sie die Verlängerungsketten entsprechend der in der Wartungstabelle beschriebenen Periodizität:

- Verschleißkontrolle;
- Spannungskontrolle;
- Schmierung.

8.2.10.1 Kettenverschleiß prüfen.

Die Verschleißkontrolle der teleskopischen Aus- und Einzugsketten besteht hauptsächlich aus der Messung einer 10-stufigen Dehnung und der Auswertung der prozentualen Dehnung. Eine Dehnung von mehr als 3 % gegenüber dem Nennmaß ist ein Zeichen für übermäßigen Verschleiß, bei dem die Ketten ausgetauscht werden müssen. Auch das Vorhandensein von Rost oder das Fehlen einer korrekten Wicklung der Kette um ihre Riemenscheibe muss zu einem Austausch führen.

Der verwendete Kettentyp ist FLEYER AL466 mit einer Teilung von 12,7 mm. Wenn die Länge von 10 Kettenschritten größer als 130,8 mm (oder $127 + 3\%$) ist, muss die Kette ausgetauscht werden.



Um die Ketten zu überprüfen, entfernen Sie bei auf ebenem Boden stehender Maschine und vollständig abgesenkten Armen den Teleskoparm, um die Ketten freizulegen, und messen Sie sie mit einer Lehre.



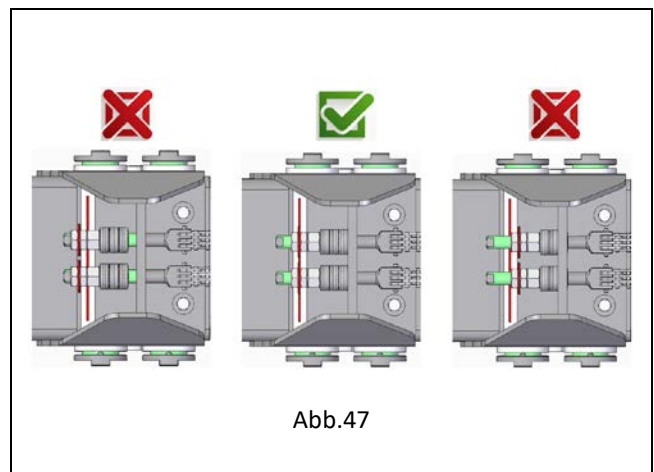
Fahren Sie nach 10 Jahren mit dem kompletten Austausch der Ketten fort. Überlassen Sie den Vorgang einem autorisierten technischen Kundendienst.

8.2.10.2 Kontrolle und Einstellung der Kettenspannung.

Die Überprüfung der Spannung der Teleskopauszugs- und -einzugsketten besteht darin, die Position der roten Scheiben (1) der Kettenspanner in Bezug auf die rote Referenzlinie (2) auf dem Arm zu überprüfen.

Wenn die roten Unterlegscheiben (1) mit der roten Bezugslinie (2) fluchten, ist die Spannung der Ketten korrekt. Andernfalls muss die Spannung angepasst werden:

- Befehl 3-4 Ausfahren / Einfahren des Teleskoparms;
- Bei vollständig eingefahrenem Teleskoparm auf die Muttern einwirken, um die Ausrichtung der Referenzen wiederherzustellen.



8.2.10.3 Kettenschmierung.

Die Verlängerungs-/Rücklaufketten müssen immer geschmiert gehalten werden. Schmieren Sie die Verlängerungs-/Umlenkketten gemäß der in der Wartungstabelle beschriebenen Häufigkeit. Für eine korrekte Schmierung ist Folgendes erforderlich:

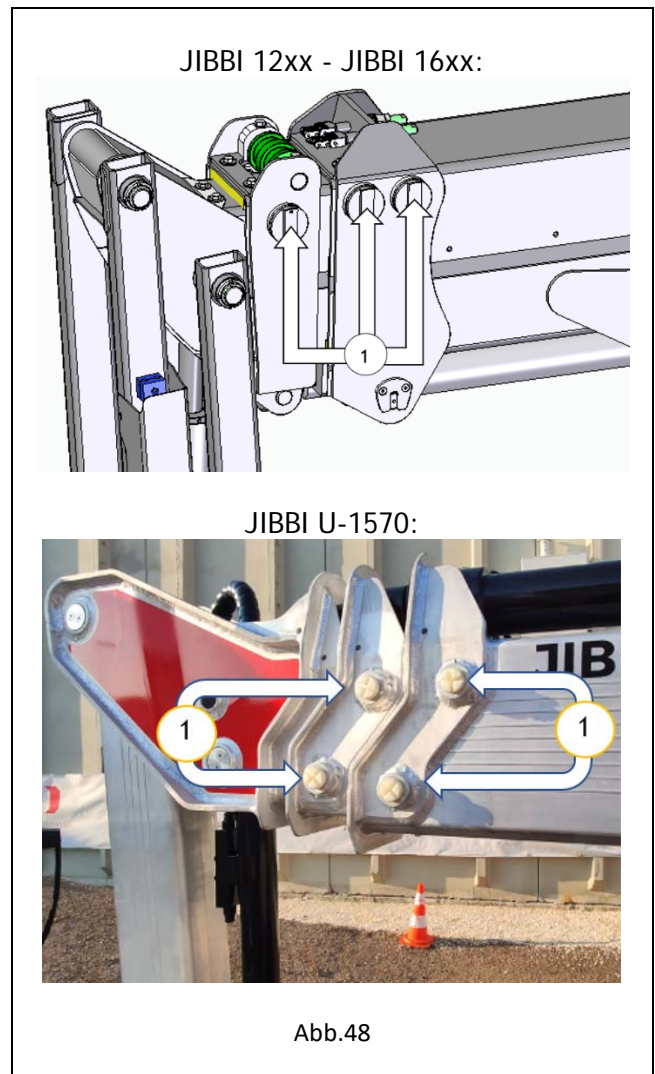
- Entfernen Sie den Teleskoparm unter sicheren Bedingungen (Maschine auf ebenem Boden, in stabilem Zustand, ohne Last auf der Plattform und mit vollständig eingefahrenem Ausleger);
- Lösen Sie die Ketten in umgekehrter Reihenfolge zum Spannen;
- Entfernen Sie alle Schmutzspuren von den Ketten;
- Schmieren Sie die Kette mit einer Bürste über ihre gesamte Länge mit einem speziellen Schmiermittel für Ketten.

8.2.11 Prüfen Sie die Abnutzung und den Sitz der Gleitschuhe.

Überprüfen Sie gemäß der in der Wartungstabelle beschriebenen Periodizität den Verschleiß der Schuhe (unterer und oberer) der Teleskopauszüge:

- Ziehen Sie die Teleskopauszüge vollständig ein und überprüfen Sie das vertikale Spiel;
- Wenn zwischen dem Arm und der ersten Verlängerung und / oder der ersten Verlängerung und der zweiten Verlängerung ein Spiel von mehr als 3 mm besteht, müssen die Beläge ausgetauscht werden.

Überprüfen Sie auch die horizontale Zentrierung der Teleskopauszüge und justieren Sie ggf. die nebenstehenden Einsteller (1).



8.2.12 Steuerung des Turmdrehspiels.

Überprüfen Sie gemäß der in der Wartungstabelle beschriebenen Periodizität das Spiel des Turmdrehsystems. Das bei ALMAC-Maschinen eingesetzte Revolversystem ermöglicht es, durch das Aufbringen horizontaler Kräfte auf die Plattform ein Spiel an der Basis des rotierenden Revolvers zu vermeiden.

Um das korrekte horizontale Spiel der Turmdrehung zu überprüfen, genügt es daher, bei vollständig geschlossenem Arm horizontal auf die Plattform zu drücken, um zu überprüfen, ob der Turmboden in horizontaler Richtung kein Spiel hat.

Um das vertikale Spiel der Turmdrehung zu überprüfen, ist es notwendig, bei vollständig geschlossenem Arm die Plattform nach oben / unten zu schwenken und zu überprüfen, ob die Basis des Turms kein Spiel in vertikaler Richtung hat. Vertikale Schwingungen sind ein Zeichen für inneren Verschleiß der Sattelkupplung.



Wenn der Bediener einen Defekt findet, der gefährliche Situationen hervorrufen kann, oder vermutet, dass es zu Fehlfunktionen kommen könnte, muss die Maschine in einen sicheren Zustand versetzt werden (isolieren, ein Schild anbringen) und die Anomalie dem Arbeitgeber melden und ein autorisiertes Servicecenter kontaktieren .

8.2.13 Steuerung des Plattformrotationsspiels.

Überprüfen Sie gemäß der in der Wartungstabelle beschriebenen Periodizität das Spiel des Drehsystems der Plattform.

Das auf den ALMAC-Maschinen verwendete Plattformrotationssystem ermöglicht minimale Spiele bei der Plattformrotation. Der Rotationsaktuator bzw. der Zylinder wird durch ein direkt am Bauteil angeflanshtes oder in dessen Nähe fest verbundenes Senkbremsventil in Position gehalten.

Wenn eine horizontale Kraft auf die Plattform ausgeübt wird, bleibt diese nicht in Position, es kann sich Luft im Bauteil befinden; Es reicht aus, am Ende des Hubs zwei / drei Umdrehungen der Plattform zu befehlen, um die vorhandene Luft zu entfernen und das System wieder ordnungsgemäß zu betreiben. Bleibt das Spiel auch nach diesem letzten Vorgang bestehen, kann das Bauteil defekt sein.



Wenn der Bediener einen Defekt findet, der gefährliche Situationen hervorrufen kann, oder vermutet, dass es zu Fehlfunktionen kommen könnte, muss die Maschine in einen sicheren Zustand versetzt werden (isolieren, ein Schild anbringen) und die Anomalie dem Arbeitgeber melden und ein autorisiertes Servicecenter kontaktieren .

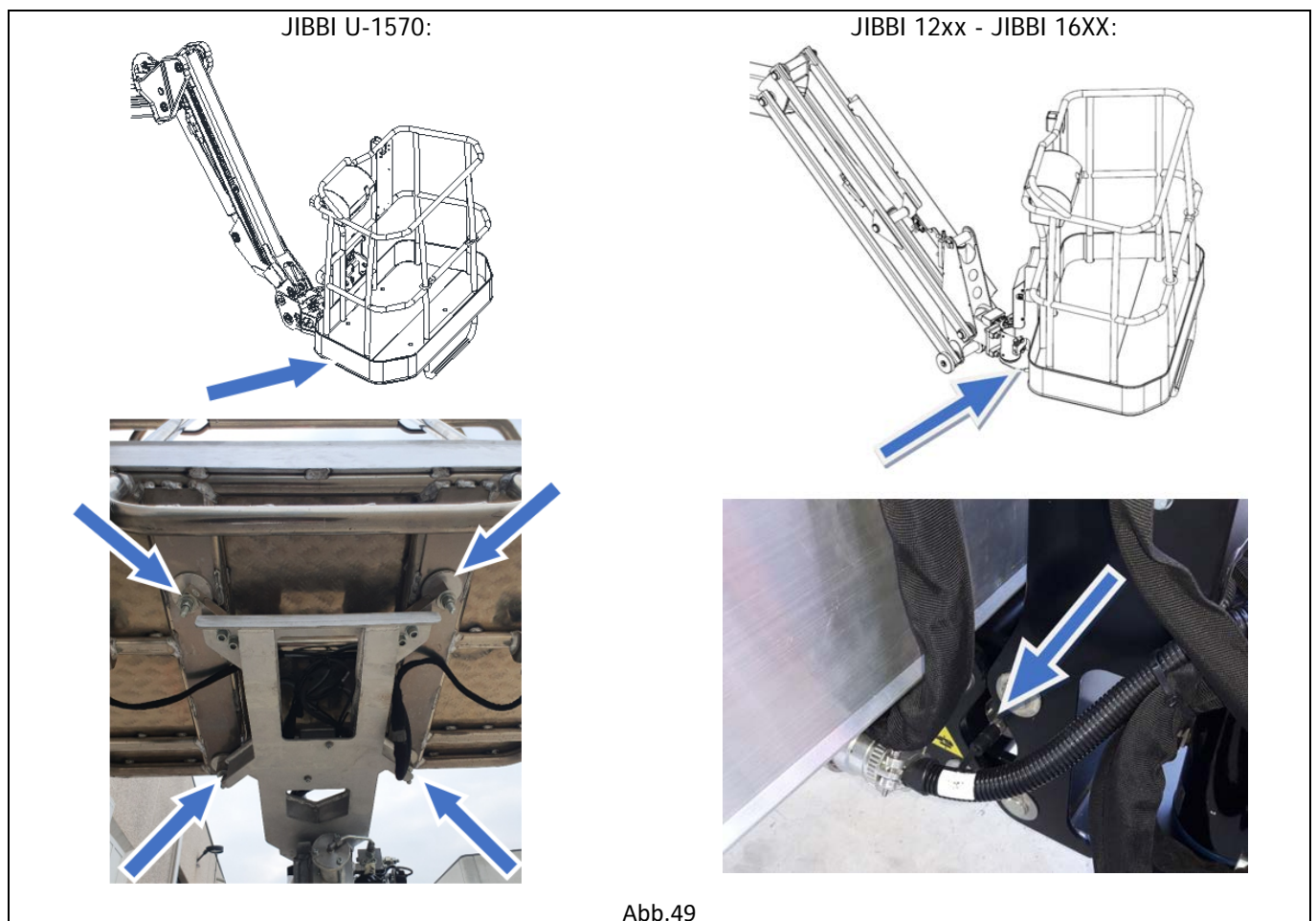
8.2.14 Überprüfung des Überlastschutzgeräts.

Überprüfen Sie gemäß der in der Wartungstabelle beschriebenen Periodizität die Funktion des Überlastungskontrollsystems der Plattform.

Die Arbeitsplattformstütze enthält einen Sensor, der die auf der Plattform vorhandene Last erfasst. Wenn die Nennlast um 20 % der Nennlast überschritten wird und sich die Plattform nicht in der Zugangsposition befindet, wird der Überlastalarm aktiviert und die Maschine vollständig blockiert. Um die Arbeit mit der Maschine wieder aufzunehmen, ist es notwendig, die Überlastung vollständig zu beseitigen.

So überprüfen Sie den Betrieb:

- Bringen Sie die Nennlast auf die Plattform (siehe Tabelle TECHNISCHE DATEN) und prüfen Sie, ob die Maschine normal funktioniert;
- Laden Sie in der Zugangsposition (alle Arme geschlossen) eine Überlast von 20 % und prüfen Sie, ob der Überlastungsalarm aktiviert ist und die Befehle Ausleger heben, Korbarm heben und Teleskopausleger gesperrt sind;
- Entfernen Sie die übermäßige Last und prüfen Sie, ob die Maschine den Alarmzustand verlässt und ob die zuvor gesperrten Befehle wieder verfügbar sind.



Wenn der Bediener einen Defekt findet, der gefährliche Situationen hervorrufen kann, oder vermutet, dass es zu Fehlfunktionen kommen könnte, muss die Maschine in einen sicheren Zustand versetzt werden (isolieren, ein Schild anbringen) und die Anomalie dem Arbeitgeber melden und ein autorisiertes Servicecenter kontaktieren .

8.2.15 Überprüfen Sie die Effizienz der 115-220-V-Steckdose des Differentialschalters.

Überprüfen Sie gemäß der in der Wartungstabelle beschriebenen Häufigkeit die Funktion des Differentialschalters der Stromleitung auf der Plattform

So überprüfen Sie den Betrieb:

- Schließen Sie den am Grundrahmen befindlichen Stecker an ein Kabel an, das gemäß den geltenden Vorschriften an das Stromnetz angeschlossen ist;
- Drücken Sie die in der Abbildung gezeigte Taste und prüfen Sie, ob der Differentialschalter auslöst und den Stromkreis öffnet.

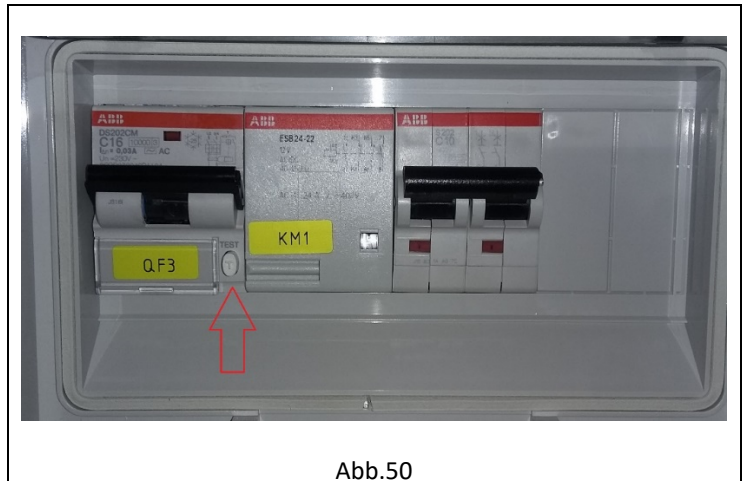


Abb.50

8.2.16 Steuerung der Maschinensensoren.

Alle beweglichen Teile der Maschine, mit Ausnahme der Rotation der Plattform, werden durch Sensoren überwacht. Basierend auf den von diesen Sensoren empfangenen Informationen passt das Steuersystem den Betrieb der Maschine in Bezug auf:

- Arbeitsdiagramme;
- Geschwindigkeitsbegrenzung;
- Unterdrückung von Befehlen.

Überprüfen Sie gemäß der in der Wartungstabelle beschriebenen Periodizität die Funktion der verschiedenen Sensoren der Maschine. Ihr Betrieb wird vom Steuersystem überwacht, das die Störungen erkennt und auf der Steuerkonsole auf der Plattform anzeigt sowie die angeschlossenen Steuerungen sperrt.

Es wird davon ausgegangen, dass die Sensoren der Maschine funktionieren, sobald die in diesem Handbuch beschriebenen FUNKTIONSPRÜFUNGEN abgeschlossen sind und keine Fehlfunktionen festgestellt werden.

8.2.17 Steuerung der ANTI-COLLISION- und ANTI-CRUSHING-Sensoren (optional).

Falls vorhanden, wird entsprechend der in der Wartungstabelle beschriebenen Häufigkeit die Funktion des auf der Plattform installierten ANTI-COLLISION- und/oder ANTI-CRUSHING-Systems überprüft. Die Bedienung des Systems ist im Kapitel ANWENDUNG beschrieben.

8.2.18 Batterie.

Die Batterie ist eine Komponente von grundlegender Bedeutung für den Betrieb der Maschine. Eine langfristige Wartung ist wichtig, um sowohl die Lebensdauer zu verlängern als auch Probleme zu begrenzen und die Betriebskosten der Maschine selbst zu senken.

Beachten Sie im Allgemeinen die folgenden Warnungen:

- Laden Sie den Akku in belüfteten Bereichen auf;
- Nähern Sie sich der Batterie nicht mit offenem Feuer, da es zu einer Verpuffung mit Gasbildung kommen kann;
- Stellen Sie keine vorübergehenden elektrischen Verbindungen her;
- Legen Sie keine Werkzeuge oder andere Metallgegenstände auf die Batterie;
- Reinigen Sie die Batteriepolklemmen von Verkrustungen und ziehen Sie sie immer richtig fest;
- Halten Sie die Batterie immer sauber, trocken und frei von Oxidation;
- Verwenden Sie im Falle eines Batteriewechsels eine Originalzusammensetzung mit den gleichen elektrischen und Gewichtseigenschaften; Bei elektrischen Maschinen (ELC, LTH) beeinflusst die Masse der Batterie die Stabilität der Maschine.

8.2.18.1 Starterbatterie (Versionen mit Wärmekraftmaschine).

Die Starterbatterie wird verwendet für:

- Schalten Sie den Steuerkreis der Maschine ein;
- Starten Sie den Verbrennungsmotor (Diesel oder Benzin);
- Stromversorgung der 12-V-Notstrompumpe (falls vorhanden)

8.2.18.1.1 Wartung der Starterbatterie.

Die Batterien der ALMAC-Maschinen sind vom Typ WARTUNGSFREI, d. h. mit einer Technologie ausgestattet, die den Wasserverbrauch erheblich reduziert und den Elektrolyten für die gesamte Lebensdauer der Batterie erhält. Es ist daher ausreichend:

- Reinigen Sie die Batteriepole von Verkrustungen und Oxyd;
- Überprüfen Sie, ob die Klemmen richtig festgezogen sind.

8.2.18.1.2 Laden der Starterbatterie.

Das Aufladen der Starterbatterie wird der Lichtmaschine an der Wärmekraftmaschine anvertraut. Das bedeutet also, dass die Batterie immer dann aufgeladen wird, wenn die Wärmekraftmaschine läuft. Bei Maschinen, die mit einer einphasigen Elektropumpe ausgestattet sind, wird das Aufladen der Batterie durch einen AC-DC-Wandler gewährleistet, der die Batterie geladen hält, wenn die Maschine an das Stromnetz angeschlossen ist.

Falls ein Aufladen mit einem externen Batterieladegerät erforderlich ist, denken Sie daran, die Batterie vom elektrischen System der Maschine zu trennen und in belüfteten Bereichen aufzuladen.



Achtung: Beim Laden wird Gas freigesetzt, das unter Umständen EXPLOSIONSGEFÄHRDETE ATMOSPHEREN bilden kann.

Laden Sie die Batterie in gut belüfteten Räumen auf, die der Norm EN 60079-10 (CEI 31-30) entsprechen, in denen keine Brandgefahr besteht und in denen geeignete Löschmittel vorhanden sind.

8.2.18.2 LITHIUM-Batterie (LTH-Versionen).

Die bei den Maschinen der Version LTH vorhandene LITHIUM-Batterie speist die Stromkreise der Maschine und über einen DC-DC-Wandler auch die Steuerkreise.

- Die Batterie besteht aus Lithium-Ionen-Zellen und einem fortschrittlichen elektronischen Managementsystem, das in die Batterie selbst integriert ist und BMS (Battery Management System) genannt wird, das direkt mit dem Maschinensteuerungssystem und dem Batterieladegerät kommuniziert, um die Batterie optimal zu verwalten Effizienz und Akkulaufzeit selbst.
- Die Chemie der Lithiumzellen bietet ein hohes Maß an Sicherheit und hohe Leistung und ermöglicht eine große Flexibilität bei der Verwendung der Lade- / Entladezyklen, ohne dass ein Memory-Effekt auftritt.
- Die Batterie ist wartungsfrei und übersteht unvollständige Entladungen und Ladungen (Flaschennahrung) ohne die Lebensdauer zu beeinträchtigen.
- Die Abwesenheit von Emissionen und der erweiterte Arbeitstemperaturbereich machen die Maschine perfekt für jede Arbeitsumgebung geeignet.
- Die Anschlussklemmen müssen fest angezogen und frei von Verkrustungen sein. Die isolierenden Teile der Kabel müssen in gutem Zustand sein.
- Halten Sie die Batterie sauber, trocken und frei von Oxidationsprodukten, indem Sie antistatische Tücher verwenden.
- Legen Sie keine Werkzeuge oder andere Metallgegenstände auf die Batterie.

8.2.18.2.1 Wartung der LITHIUM-Batterie (LTH-Versionen).

LITHIUM-Batterien sind WARTUNGSFREI. Folgendes berücksichtigen:

- Reinigen Sie die Batteriepole von Verkrustungen und Oxyd;
- Überprüfen Sie, ob die Klemmen richtig festgezogen sind.
- Wenn die Batterie von der Maschine getrennt werden muss, müssen zuerst die Kommunikationskabel und erst später die Stromanschlüsse getrennt werden.
- Obwohl der LITHIUM-Akku Teilladungen ohne Konsequenzen akzeptiert, wird empfohlen, den Akku mindestens einmal pro Woche vollständig auf 100 % aufzuladen, um einen ordnungsgemäßen Zellenausgleich zu gewährleisten.
- In Zeiten, in denen die Maschine nicht benutzt wird, entladen sich die Batterien spontan (Selbstentladung). Es wird empfohlen, Inaktivitätsperioden von mehr als 3 Monaten zu vermeiden. Wenn die Maschine für längere Zeit außer Betrieb genommen wird, muss alle 3 Monate eine vollständige Aufladung mit dem an das 115-230-V-Netz angeschlossenen Batterieladegerät oder im Modus UNBEACHTETES AUFLADEN durchgeführt werden.
- Um die Selbstentladung der Batterien während Zeiten der Inaktivität zu begrenzen, wird empfohlen, das Batterieladegerät am 115-230-V-Netz angeschlossen zu lassen.
- Bei Betriebsanomalien, die auf die Batterie zurückzuführen sind, sollten Sie nicht direkt eingreifen, sondern den technischen Kundendienst benachrichtigen.



Für Transportzwecke sind Lithium-Batterien gesetzlich als Gefahrgut eingestuft. Die Batterie ist wie folgt klassifiziert:

UN-Nummer: UN3480
A Beschreibung: Lithium-Ionen-Batterien
ADR-Klasse: Klasse 9
IMDG-Code: UN3480
Meeresschadstoff: NA
Verpackungsgruppe: II

8.2.18.2.2 Laden von LITHIUM-Akkus (LTH-Versionen)

Zum Aufladen der LITHIUM-Batterie muss das Batterieladegerät an ein Stromnetz angeschlossen werden, das mit allen Schutzvorrichtungen gemäß den geltenden Sicherheitsnormen ausgestattet ist und die folgenden Merkmale aufweist (je nach Land, in dem die Maschine in Betrieb genommen wird):

- Versorgungsspannung 115-230 V AC \pm 10 % einphasig;
- Frequenz 50 - 60 Hz;
- Masseleitung angeschlossen;
- Effizientes magnetothermisches und Differentialschaltgerät;

Es ist auch zu beachten:

- Verwenden Sie keine Kabel oder Verlängerungen, die länger als 5 Meter sind;
- Verwenden Sie keine Spiralkabel oder Verlängerungen;
- Verwenden Sie ein Kabel mit geeignetem Querschnitt (mindestens 3 x 2,5 mm²);

8.2.18.2.2.1 Delta-Q Doppelladegerät 20A-48V

Um mit dem Aufladen fortzufahren, schließen Sie den Stecker (A) an ein Kabel an, das wie oben beschrieben an das Stromnetz angeschlossen ist, und überprüfen Sie, ob die beiden Batterieladegeräte richtig einschalten, indem Sie die blauen LEDs (D) einschalten, die durch die Inspektionsöffnungen (E) und sichtbar sind (F).

Wenn der untere Teil der LED (C) bei jedem Ladegerät grün blinkt, liegt der Ladezustand zwischen 0 % und 80 %. Wenn sie durchgehend grün leuchtet, hat die Aufladung 80 % überschritten. Wenn der obere Teil der LED (C) grün blinkt, beträgt die Aufladung zwischen 80 % und 99 %. Wenn die LED (C) vollständig (oben und unten) mit einem konstanten grünen Licht leuchtet, ist der Ladevorgang abgeschlossen.

LED (B) zeigt Störungen, Fehler oder Status des Programmier-USB-Anschlusses an.

Das Leuchten der LED (B) mit rotem Dauerlicht zeigt an, dass das Ladegerät fehlerhaft ist.

Das Aufleuchten der LED (B) mit orangefarbenem Dauerlicht weist auf einen Softwarefehler hin.

Die blinkende grüne LED (B) zeigt an, dass der USB-Anschluss aktiv ist; leuchtet sie konstant grün, kann der USB-Programmierschlüssel entnommen werden.

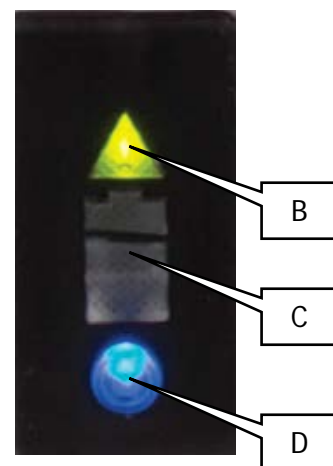
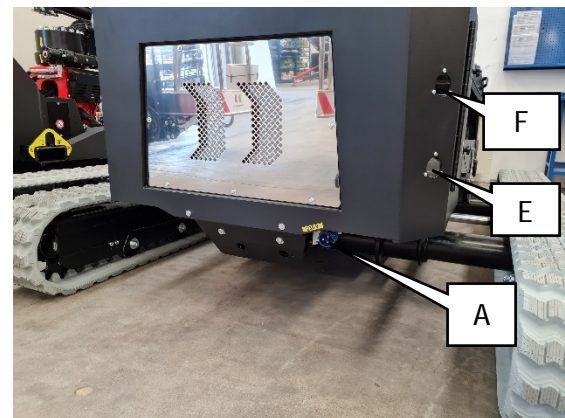


Abb.51

8.2.18.3 TRACTION-Batterie (ELC-Versionen).

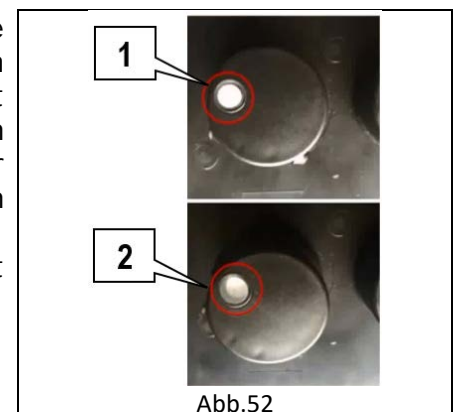
Die in den Maschinen der ELC-Version vorhandene TRACTION-Batterie versorgt die Stromkreise der Maschine und über einen DC-DC-Wandler auch die Steuerkreise.

- Die Batterie besteht aus Blei-Säure-Elementen, die so kombiniert sind, dass sie die richtige Spannung und Kapazität für den Betrieb der Maschine liefern.
- Warten Sie bei neuen Batterien nicht auf das Signal, dass die Batterie schwach ist, bevor Sie sie aufladen; laden Sie sie die ersten 4-5 Male nach 3-4 Stunden Gebrauch auf.
- Bei neuen Akkus stellt sich die volle Leistung derselben nach ca. 10 Lade- und Entladezyklen ein.
- Im Falle eines längeren Stillstands vor der Lagerung und vor der späteren Wiederverwendung vollständig aufladen.
- Verwenden Sie keine Ladeerhaltungsgeräte, Batterietender, Schnellladegeräte oder ähnliche Geräte; Die Batterie darf nur mit dem an der Maschine vorhandenen Batterieladegerät aufgeladen werden.
- Die Batterieentladung muss aufhören, wenn bereits 80 % der Nennkapazität verbraucht sind. Übermäßiges und längeres Entladen schädigt den Akku irreversibel. Die Maschine ist mit einer Vorrichtung ausgestattet, die den Hubvorgang sperrt, sobald der Batteriestand von 80 % erreicht ist. Es ist notwendig, den Akku aufzuladen. Der Zustand wird wie in den vorangegangenen Absätzen angegeben auf der Plattformsteuerkonsole angezeigt.
- Die Abwesenheit von Emissionen und der erweiterte Arbeitstemperaturbereich machen die Maschine perfekt für jede Arbeitsumgebung geeignet.
- Die Anschlussklemmen müssen fest angezogen und frei von Verkrustungen sein. Die isolierenden Teile der Kabel müssen in gutem Zustand sein.
- Halten Sie die Batterie sauber, trocken und frei von Oxidationsprodukten, indem Sie antistatische Tücher verwenden.
- Legen Sie keine Werkzeuge oder andere Metallgegenstände auf die Batterie.

8.2.18.3.1 Wartung der TRAKTION-Batterie (ELC-Versionen).

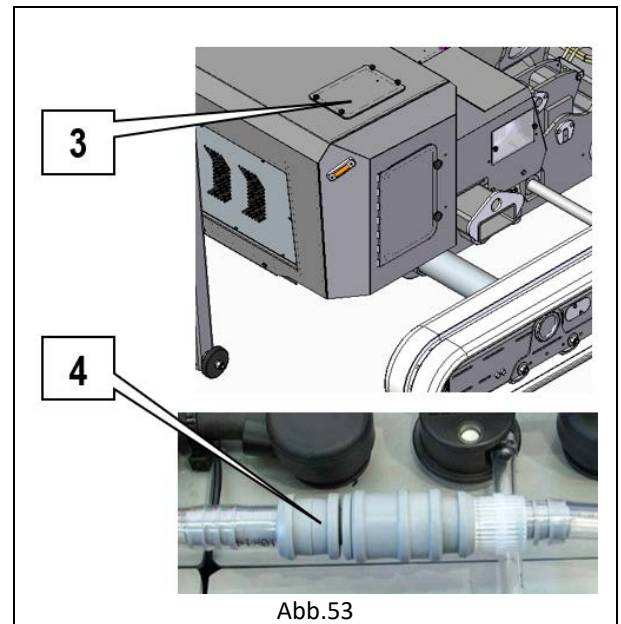
Die Batterie erfordert eine begrenzte, aber korrekte Wartung, um ihre Lebensdauer nicht zu gefährden. Folgendes berücksichtigen:

- Reinigen Sie die Batteriepole von Verkrustungen und Oxiden.
- Überprüfen Sie, ob die Klemmen richtig festgezogen sind.
- Fahren Sie nicht mit dem teilweisen Aufladen oder Entladen des TRACTION (TRAKTION)-Akkus fort, um den „Flaschenfütterungseffekt“ zu vermeiden, der die Betriebslebensdauer des Akkus verkürzt;
- In Zeiten, in denen die Maschine nicht benutzt wird, entladen sich die Batterien spontan (Selbstentladung). Es wird empfohlen, Inaktivitätsperioden von mehr als 3 Monaten zu vermeiden. Wenn die Maschine für längere Zeit außer Betrieb genommen werden soll, muss sie alle 3 Monate mit dem an das 115-230-V-Netz angeschlossenen Batterieladegerät vollständig aufgeladen werden.
- Um die Selbstentladung der Batterien während Zeiten der Inaktivität zu begrenzen, wird empfohlen, das Batterieladegerät am 115-230-V-Netz angeschlossen zu lassen.
- Bei Betriebsanomalien, die auf die Batterie zurückzuführen sind, sollten Sie nicht direkt eingreifen, sondern den technischen Kundendienst benachrichtigen.
- Kontrollieren Sie per Sichtkontrolle, dass der Elektrolytstand die Spritzschutzbleche um ca. 5-7 mm übersteigt, bzw. bei Batterien mit Sichtkontrolle, ob der Schwimmer vollständig angehoben ist (1). Wenn der Schwimmer nicht niedrig ist (2), stellen Sie den Füllstand wieder her. Bei normalem Gebrauch ist der Wasserverbrauch so hoch, dass der Nachfüllvorgang wöchentlich durchgeführt werden kann.
- Das Auffüllen muss nach dem Aufladen erfolgen. Fahren Sie mit dem Befüllen gemäß den folgenden Anweisungen fort



NACHFÜLLEN DES BATTERIEWASSERS MITHILFE EINES ZENTRALISIERTEN FÜLLSATZES.

- a. Öffnen Sie die obere Tür (3) und suchen Sie die Schnellkupplung (4) des zentralen Füllsystems;
- b. Verbinden Sie die Schnellkupplung mit dem externen Gegenstück, das mit einem Behälter mit DESTILLIERTEM WASSER verbunden ist, und öffnen Sie den Hahn. Anschlüsse, Tanks und Wasserhähne sind normalerweise nicht im Lieferumfang enthalten.
- c. Wenn alle Schwimmer angehoben sind, stoppt das System die Wasserzufuhr und es ist möglich, den Stecker zu trennen.



Bei Wartungsarbeiten an der TRACTION-Batterie:

- Tragen Sie immer einen Gesichtsschutz oder eine Schutzbrille;
- Tragen Sie Plastikhandschuhe, eine Schürze oder einen Laborkittel, um Ihre Kleidung vor den ätzenden Wirkungen von Elektrolytspritzern zu schützen;
- Entfernen Sie Armbänder, Uhren, Ringe und andere Metallgegenstände, die unbeabsichtigte Kurzschlüsse und Verbrennungen verursachen könnten.

8.2.18.3.1 Laden der TRACTION-Batterie (ELC-Versionen).

Zum Aufladen der TRACTION-Batterie muss das Batterieladegerät an ein Stromnetz angeschlossen werden, das mit allen Schutzvorrichtungen gemäß den geltenden Sicherheitsnormen ausgestattet ist und die folgenden Merkmale aufweist (je nach Land, in dem die Maschine in Betrieb genommen wird):

- Versorgungsspannung 115-230 V AC \pm 10 % einphasig;
- Frequenz 50 \div 60 Hz;
- Masseleitung angeschlossen;
- Effizientes magnetothermisches und Differentialschaltgerät;

Es ist auch zu beachten:

- Verwenden Sie keine Kabel oder Verlängerungen, die länger als 5 Meter sind;
- Verwenden Sie keine Spiralkabel oder Verlängerungen;
- Verwenden Sie ein Kabel mit geeignetem Querschnitt (mindestens 3 x 2,5 mm²);

8.2.18.3.1.1 SPE 40A-48V Ladegerät

Um mit dem Aufladen fortzufahren, schließen Sie den Stecker (A) an ein Kabel an, das wie oben beschrieben an das Stromnetz angeschlossen ist, und prüfen Sie, ob der Ladevorgang beginnt, indem Sie die rote LED (C) einschalten, die von der Klappe (B) aus sichtbar ist.

Wenn die gelbe LED (D) aufleuchtet, beginnt die Aufladung ihre letzte Phase.

Das Aufleuchten der grünen LED (E) zeigt an, dass der Ladevorgang abgeschlossen ist.

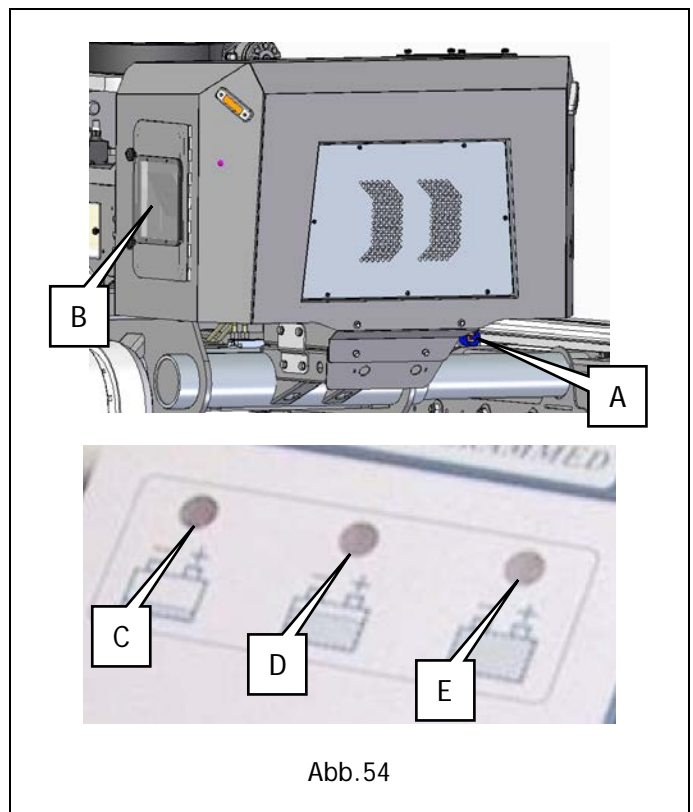


Abb.54

8.2.18.3.1.2 Delta-Q IC900 CB4820 20A-48V Batterieladegerät

Um mit dem Aufladen fortzufahren, schließen Sie den Stecker (A) an ein Kabel an, das wie oben beschrieben an das Stromnetz angeschlossen ist, und überprüfen Sie, ob die beiden Batterieladegeräte richtig einschalten, indem Sie die blauen LEDs (D) einschalten, die durch die Inspektionsöffnungen (E) und sichtbar sind (F).

Wenn der untere Teil der LED (C) bei jedem Ladegerät grün blinkt, liegt der Ladezustand zwischen 0 % und 80 %. Wenn sie durchgehend grün leuchtet, hat die Aufladung 80 % überschritten. Wenn der obere Teil der LED (C) grün blinkt, beträgt die Aufladung zwischen 80 % und 99 %. Wenn die LED (C) vollständig (oben und unten) mit einem konstanten grünen Licht leuchtet, ist der Ladevorgang abgeschlossen.

LED (B) zeigt Störungen, Fehler oder Status des Programmier-USB-Anschlusses an.

Das Leuchten der LED (B) mit rotem Dauerlicht zeigt an, dass das Ladegerät fehlerhaft ist.

Das Aufleuchten der LED (B) mit orangefarbenem Dauerlicht weist auf einen Softwarefehler hin.

Die blinkende grüne LED (B) zeigt an, dass der USB-Anschluss aktiv ist; leuchtet sie konstant grün, kann der USB-Programmierschlüssel entnommen werden.

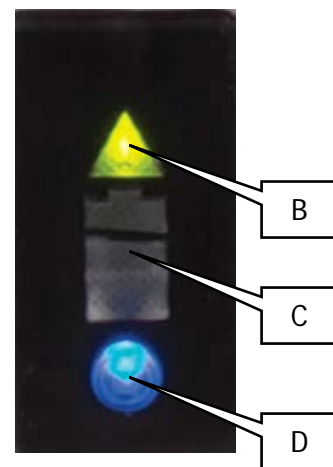
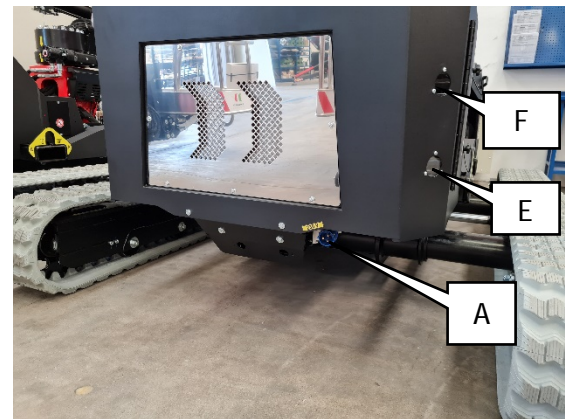
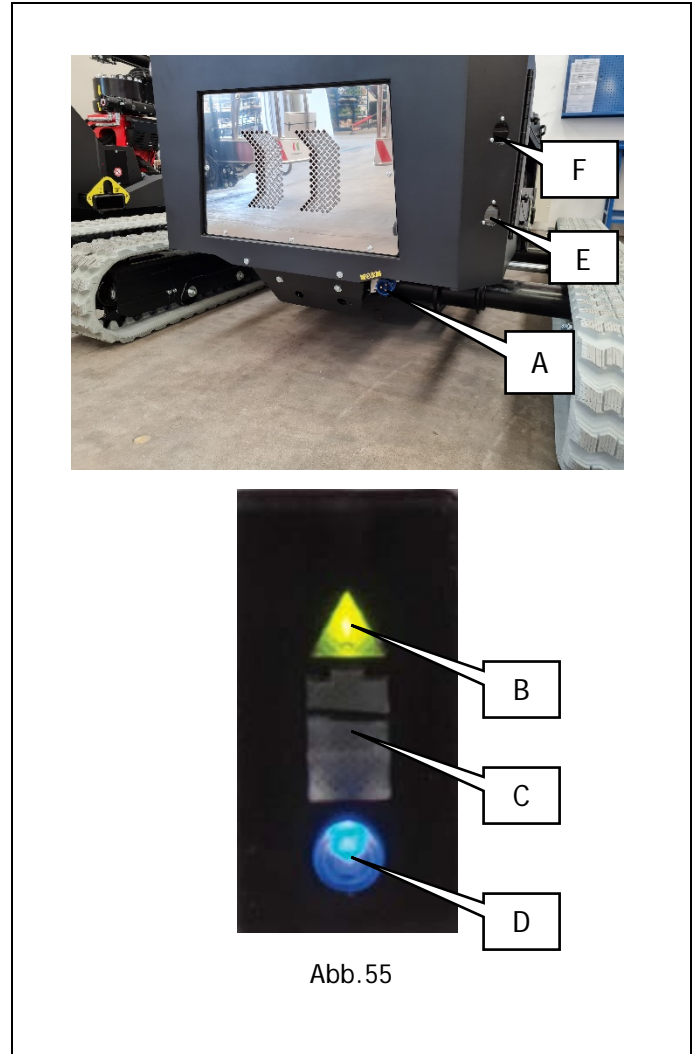


Abb.55



9 ABRISS.

9.1 Maschinenleben.

Die Maschine ist für eine Lebensdauer von 10 Jahren in normalen Arbeitsumgebungen ausgelegt, bei korrekter Verwendung und angemessener Wartung.

9.2 Stilllegung und Abriss.

Sobald das Ende der technischen und betrieblichen Lebensdauer erreicht ist, muss die Maschine einer eingehenden und vollständigen Prüfung / Überholung durch den Hersteller oder durch spezialisierte und qualifizierte Techniker unterzogen werden.

Für den Fall, dass die Verifizierung als nicht bestanden gilt, muss das Gerät deaktiviert und anschließend demontiert werden. Die Außerbetriebnahme muss die Ausrüstung in einen Zustand versetzen, in dem sie nicht mehr für die Zwecke verwendet werden kann, für die sie zu diesem Zeitpunkt entworfen und gebaut wurden, und muss auch die Rückgewinnung der Rohstoffe ermöglichen, aus denen sie besteht.

Halten Sie sich im Falle eines Abbruchs an die geltenden Vorschriften des Landes, in dem dieser Vorgang durchgeführt wird.

In Italien muss der Abriss / die Entsorgung der örtlichen ASL / USL oder der territorialen ARPA gemeldet werden.

Die Maschine besteht hauptsächlich aus leicht erkennbaren Metallteilen (größtenteils aus Stahl und Aluminium für die Hydraulikblöcke); Man kann also sagen, dass die Maschine zu 90 % recycelbar ist.

Bei der Demontage der Maschine müssen Sicherheitsmaßnahmen ergriffen werden, die den logistischen, umweltbedingten und verschleißbedingten Bedingungen der Maschine selbst Rechnung tragen.

Beachten Sie in jedem Fall die folgenden allgemeinen Regeln:

- Tragen Sie nach den geltenden Unfallverhütungsvorschriften zugelassene Schutzkleidung und Zubehör (Helm, Sicherheitsschuhe, Handschuhe, ggf. Schutzbrille und Maske);
- Trennen Sie die Maschine von jeglicher Energieform;
- Machen Sie die Maschine funktionsunfähig und unbrauchbar, indem Sie einige wichtige Teile der Maschine abbrechen und sie an einen anderen Ort transportieren, an dem sie mit Sicherheit niemandem zur Verfügung steht;
- Verwenden Sie geeignete Hebemittel;
- Demontieren Sie die Maschine in kleine, leicht transportierbare Gruppen;
- Trennen Sie zur Entsorgung der Maschine umweltfreundliche Materialien von umweltschädlichen (Isolatoren, Kunststoffmaterialien, Gummi usw.).



Die europäischen und die von den Mitgliedsländern umgesetzten Vorschriften zum Umweltschutz und zur Abfallentsorgung sehen bei unzureichender Einhaltung hohe verwaltungs- und strafrechtliche Sanktionen vor.

Halten Sie sich daher im Falle einer Demontage/Entsorgung strikt an die geltenden Vorschriften, insbesondere für Materialien wie Hydrauliköl und Batterien.

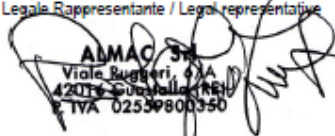
9.3 Batterieentsorgung.

Das Recycling von Batterien ist obligatorisch und hängt von verschiedenen nationalen Vorschriften ab (in Europa: Europäische Richtlinie 2006/66 / EG). Informieren Sie sich über die Gesetzgebung in Ihrem Land.

- Zellen und Batterien können, selbst wenn sie vollständig entladen sind, noch eine beträchtliche Menge an Energie enthalten, daher ist es immer notwendig, die Anschlüsse zu schützen, um Kurzschlüsse zu vermeiden;
- Entsorgen Sie es gemäß den örtlichen Gesetzen und Vorschriften (wenden Sie sich an den nächsten Händler);
- Bewahren Sie das zu entsorgende Material wie im entsprechenden Abschnitt des Batterie-Sicherheitsdatenblatts angegeben auf (fordern Sie eine Kopie an);
- NICHT in die Kanalisation, auf den Boden oder in Gewässer entsorgen.

10 CE-KONFORMITÄTSERKLÄRUNG (FAC-SIMILE).

ALMACRAWLER

DICHIARAZIONE CE DI CONFORMITA' (IT)	CE DECLARATION OF CONFORMITY (EN)	DECLARATION CE DE CONFORMITE' (FR)	EG KONFORMITÄTS ERKLÄRUNG (DE)	DECLARACION CE DE CONFORMIDAD (ES)
Dichiarazione originale	Original Declaration	Déclaration Originale	Originalerklärung	Declaración Original
Noi	We	Nous	Wir	Nosotros
ALMAC S.r.l. P.IVA e Cod.Fisc. 02559800350 Viale Ruggeri 6/a. 42016, Guastalla (RE) - Italia Ph. +39 0375-833527 http: www.almac-italia.com; e-mail: info@almac-italia.com				
Dichiaro sotto la nostra esclusiva responsabilità che il prodotto PIATTAFORMA DI LAVORO ELEVABILE – MODELLO:	Declare under our exclusive responsibility that the product MOBILE ELEVATING WORK PLATFORM – MODEL:	Declarons sous notre responsabilité exclusive que le produit PLATEFORME ELEVATRICE MOBILE DE PERSONNEL – MODEL :	Erkläre hiermit unter Übernahme der vollen Verantwortung für diese Erklärung, daß das Produkt HUBARBEITSBÜHNEN – TYP:	Declaro bajo nuestra exclusiva responsabilidad que el producto PLATAFORMA ELEVADORA MÓVIL DE PERSONAL – MODELO:
JIBBI 1250 EVO JIBBI 1250 LTH JIBBI 1250 ELC				
MATRICOLA:	SERIAL NO:	N. DE SERIE:	SERIENNUMMER:	N.MATRICULA:
ALM-XXXXXX				
ANNO DI COSTRUZIONE:	MANUFACTURING YEAR:	ANNEE DE CONSTRUCTION:	BAUJAHR:	AÑO DE CONSTRUCCIÓN:
2022				
Al quale questa dichiarazione si riferisce è conforme alle direttive 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE e al modello certificato da:	To which this declaration refers is in compliance with the directives 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE and with the model certified by:	Faisant l'objet de la présente déclaration est conforme aux directives 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE et au modèle certifié par	Auf das sich die vorliegende Erklärung bezieht, den 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE Richtlinien und dem von:	Al cual esta declaración se refiere cumple las directivas 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE y el modelo certificado por:
VERICERT srl Via Luigi Masotti, 5 – 48124 Fornace Zarattini (RA) - Italia Organismo Notificato N°1878				
CERTIFICATO CE DI TIPO:	EC-TYPE EXAMINATION CERTIFICATE:	CERTIFICATE CE DE TYPE:	EG-BAUMUSTERPRÜF BESCHEINIGUNG:	CERTIFICADO DE EXAMEN CE DE TIPO:
1878M171120CU1218 of 18.12.2018				
e alle norme seguenti:	and with the following standards:	et aux normes suivantes:	die Erklärung entspricht den folgenden Normen:	y a las siguientes normas:
EN 280:2013+A1:2015 EN ISO 12100:2010 EN ISO 60204-1:2006 ANSI A92.20-2018 (EVO: Mallard Report ME-0209 of 10/05/2019; LTH/ELC: Mallard Report No. ME19-0209 of 08/02/2020) CSA B354.6:17 (EVO: Mallard Report ME-0209 of 10/05/2019; LTH/ELC: Mallard Report No. ME19-0209 of 08/02/2020) AS/NZS 1418.10: 2011 + A1: 2017; REG.NUMBER: WS V1902154 - of 26/08/2019; ISO 13849-1:2015 (PLc, d - Table 2.10 AS/NZS 1418.10:2011)				
Il firmatario di questa dichiarazione di conformità è autorizzato a costituire il Fascicolo Tecnico.	The signatory of this conformity declaration is authorized to set up the Technical File	Le signataire de cette déclaration de conformité est autorisé à constituer le Dossier Technique	Der Unterzeichner dieser Konformitätserklärung ist autorisiert, das technische Unterlagen abzufassen.	El firmante de esta declaración de conformidad está autorizado a crear el Expediente Técnico
Guastalla (RE) XX/YY/ZZZZ	Pietro Agosta Del Forte Legale Rappresentante / Legal representative  ALMAC S.r.l. Viale Ruggeri, 6/a 42016 - Guastalla (RE) P.IVA 02559800350			

ALMACRAWLER

DICHIARAZIONE CE DI CONFORMITA' (IT)	CE DECLARATION OF CONFORMITY (EN)	DECLARATION CE DE CONFORMITE' (FR)	EG KONFORMITÄTS ERKLÄRUNG (DE)	DECLARACION CE DE CONFORMIDAD (ES)
Dichiarazione originale	Original Declaration	Déclaration Originale	Originalerklärung	Declaración Original
Noi	We	Nous	Wir	Nosotros

ALMAC S.r.l. P.IVA e Cod.Fisc. 02559800350

Viale Ruggeri 6/a. 42016, Guastalla (RE) - Italia

Ph. +39 0375-833527

http: www.almac-italia.com; e-mail: info@almac-italia.com

Dichiariamo sotto la nostra esclusiva responsabilità che il prodotto PIATTAFORMA DI LAVORO ELEVABILE – MODELLO:

Declare under our exclusive responsibility that the product MOBILE ELEVATING WORK PLATFORM – MODEL:

Declarons sous notre responsabilité exclusive que le produit PLATEFORME ELEVATRICE MOBILE DE PERSONNEL – MODEL :

Erklären hiermit unter Übernahme der vollen Verantwortung für diese Erklärung, daß das Produkt HUBARBEITSBÜHNEN – TYP:

Declaramos bajo nuestra exclusiva responsabilidad que el producto PLATAFORMA ELEVADORA MOVIL DE PERSONAL – MODELO:

JIBBI 1250 EVO extendable undercarriage 1700

JIBBI 1250 LTH extendable undercarriage 1700

JIBBI 1250 ELC extendable undercarriage 1700

MATRICOLA:	SERIAL NO:	N. DE SERIE:	SERIENNUMMER:	N.MATRICULA:
ALM-XXXXXX				
ANNO DI COSTRUZIONE:	MANUFACTURING YEAR:	ANNEE DE CONSTRUCTION:	BAUJAHR:	AÑO DE CONSTRUCCIÓN:
2022				

Al quale questa dichiarazione si riferisce è conforme alle direttive 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE e al modello certificato da:

To which this declaration refers is in compliance with the directives 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE and with the model certified by:

Faisant l'objet de la présente déclaration est conforme aux directives 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE et au modèle certifié par

Auf das sich die vorliegende Erklärung bezieht, den 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE Richtlinien und dem von:

Al cual esta declaración se refiere cumple las directivas 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE y el modelo certificado por:

VERICERT srl

Via Luigi Masotti, 5 – 48124 Fornace Zarattini (RA) - Italia

Organismo Notificato N°1878

CERTIFICATO CE DI TIPO:	EC-TYPE EXAMINATION CERTIFICATE:	CERTIFICATE CE DE TYPE:	EG-BAUMUSTERPRÜF BESCHEINIGUNG:	CERTIFICADO DE EXAMEN CE DE TIPO:
1878M171120CU1218 - INT.02 del 24.07.2020				
e alle norme seguenti:	and with the following standards:	et aux normes suivantes:	die Erklärung entspricht den folgenden Normen:	y a las siguientes normas:
EN 280:2013+A1:2015 EN ISO 12100:2010 EN ISO 60204-1:2006				
Il firmatario di questa dichiarazione di conformità è autorizzato a costituire il Fascicolo Tecnico.	The signatory of this conformity declaration is authorized to set up the Technical File	Le signataire de cette déclaration de conformité est autorisé à constituer le Dossier Technique	Der Unterzeichner dieser Konformitätserklärung ist autorisiert, das technische Unterlagen abzufassen.	El firmante de esta declaración de conformidad está autorizado a crear el Expediente Técnico

Guastalla (RE) XX/YY/ZZZ

Pietro Agosta Del Forte
 Legale Rappresentante / Legal representative

ALMAC S.r.l.
 Viale Ruggeri, 6/a
 42016 Guastalla (RE)
 P.IVA 02559800350

ALMACRAWLER

DICHIARAZIONE CE DI CONFORMITA' (IT)	CE DECLARATION OF CONFORMITY (EN)	DECLARATION CE DE CONFORMITE' (FR)	EG KONFORMITÄTS ERKLÄRUNG (DE)	DECLARACION CE DE CONFORMIDAD (ES)
Dichiarazione originale	Original Declaration	Déclaration Originale	Originalerklärung	Declaración Original
Noi	We	Nous	Wir	Nosotros

ALMAC S.r.l. P.IVA e Cod.Fisc. 02559800350

Viale Ruggeri 6/a. 42016, Guastalla (RE) - Italia

Ph. +39 0375-833527

http: www.almac-italia.com; e-mail: info@almac-italia.com

Dichiaro sotto la nostra esclusiva responsabilità che il prodotto PIATTAFORMA DI LAVORO ELEVABILE – MODELLO:

Declare under our exclusive responsibility that the product MOBILE ELEVATING WORK PLATFORM – MODEL:

Declarons sous notre responsabilité exclusive que le produit PLATEFORME ELEVATRICE MOBILE DE PERSONNEL – MODEL :

Erklären hiermit unter Übernahme der vollen Verantwortung für diese Erklärung, daß das Produkt HUBARBEITSBÜHNEN – TYP:

Declaramos bajo nuestra exclusiva responsabilidad que el producto PLATAFORMA ELEVADORA MÓVIL DE PERSONAL – MODELO:

JIBBI 1250 EVO-RT

MATRICOLA:	SERIAL NO:	N. DE SERIE:	SERIENNUMMER:	N.MATRICULA:
ALM-XXXXXX				
ANNO DI COSTRUZIONE:	MANUFACTURING YEAR:	ANNEE DE CONSTRUCTION:	BAUJAHR:	AÑO DE CONSTRUCCIÓN:
2022				

Al quale questa dichiarazione si riferisce è conforme alle direttive 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE e al modello certificato da:

To which this declaration refers is in compliance with the directives 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE and with the model certified by:

Faisant l'objet de la présente déclaration est conforme aux directives 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE et au modèle certifié par

Auf das sich die vorliegende Erklärung bezieht, den 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE Richtlinien und dem von:

Al cual esta declaración se refiere cumple las directivas 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE y el modelo certificado por:

VERICERT srl

Via Luigi Masotti, 5 – 48124 Fornace Zarattini (RA) - Italia

Organismo Notificato N°1878

CERTIFICATO CE DI TIPO:	EC-TYPE EXAMINATION CERTIFICATE:	CERTIFICATE CE DE TYPE:	EG-BAUMUSTERPRÜF BESCHEINIGUNG:	CERTIFICADO DE EXAMEN CE DE TIPO:
-------------------------	----------------------------------	-------------------------	---------------------------------	-----------------------------------

1878M171120CU1218 - INT.01 del 10.12.2019

e alle norme seguenti:

and with the following standards:

et aux normes suivantes:

die Erklärung entspricht den folgenden Normen:

y a las siguientes normas:

EN 280:2013+A1:2015 EN ISO 12100:2010 EN ISO 60204-1:2006
AS/NZS 1418.10: 2011 + A1: 2017; REG.NUMBER: WS V 0150484830- of 13/05/2020; ISO 13849-1:2015 (PL:c, d - Table 2.10 AS/NZS 1418.10:2011)

Il firmatario di questa dichiarazione di conformità è autorizzato a costituire il Fascicolo Tecnico.

The signatory of this conformity declaration is authorized to set up the Technical File

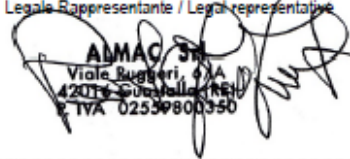
Le signataire de cette déclaration de conformité est autorisé à constituer le Dossier Technique

Der Unterzeichner dieser Konformitätserklärung ist autorisiert, das technische Unterlagen abzufassen.

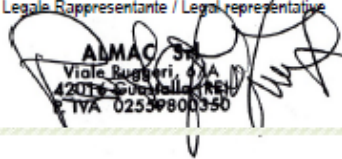
El firmante de esta declaración de conformidad está autorizado a crear el Expediente Técnico

Guastalla (RE) XX/YY/ZZZZ

Pietro Agosta Del Forte
Legale Rappresentante / Legal representative


ALMAC S.r.l.
Viale Ruggeri, 6/a
42016 Guastalla (RE)
P.IVA 02559800350

ALMACRAWLER

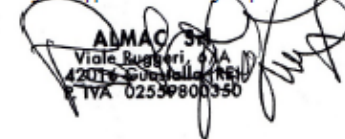
DICHIARAZIONE CE DI CONFORMITA' (IT)	CE DECLARATION OF CONFORMITY (EN)	DECLARATION CE DE CONFORMITE' (FR)	EG KONFORMITÄTS ERKLÄRUNG (DE)	DECLARACION CE DE CONFORMIDAD (ES)
Dichiarazione originale	Original Declaration	Déclaration Originale	Originalerklärung	Declaración Original
Noi	We	Nous	Wir	Nosotros
ALMAC S.r.l. P.IVA e Cod.Fisc. 02559800350 Viale Ruggeri 6/a. 42016, Guastalla (RE) - Italia Ph. +39 0375-833527 http: www.almac-italia.com; e-mail: info@almac-italia.com				
Dichiaro sotto la nostra esclusiva responsabilità che il prodotto PIATTAFORMA DI LAVORO ELEVABILE – MODELLO:	Declare under our exclusive responsibility that the product MOBILE ELEVATING WORK PLATFORM – MODEL:	Declarons sous notre responsabilité exclusive que le produit PLATEFORME ELEVATRICE MOBILE DE PERSONNEL – MODEL :	Erklären hiermit unter Übernahme der vollen Verantwortung für diese Erklärung, daß das Produkt HUBARBEITSBÜHNEN – TYP:	Declaro bajo nuestra exclusiva responsabilidad que el producto PLATAFORMA ELEVADORA MÓVIL DE PERSONAL – MODELO:
JIBBI 1270 EVO				
JIBBI 1270 LTH				
MATRICOLA:	SERIAL NO:	N. DE SERIE:	SERIENNUMMER:	N.MATRICULA:
ALM-XXXXXX				
ANNO DI COSTRUZIONE:	MANUFACTURING YEAR:	ANNEE DE CONSTRUCTION:	BAUJAHR:	AÑO DE CONSTRUCCIÓN:
2022				
Al quale questa dichiarazione si riferisce è conforme alle direttive 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE e al modello certificato da:	To which this declaration refers is in compliance with the directives 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE and with the model certified by:	Faisant l'objet de la présente déclaration est conforme aux directives 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE et au modèle certifié par	Auf das sich die vorliegende Erklärung bezieht, den 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE Richtlinien und dem von:	Al cual esta declaración se refiere cumple las directivas 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE y el modelo certificado por:
VERICERT srl				
Via Luigi Masotti, 5 – 48124 Fornace Zarattini (RA) - Italia				
Organismo Notificato N°1878				
CERTIFICATO CE DI TIPO:	EC-TYPE EXAMINATION CERTIFICATE:	CERTIFICATE CE DE TYPE:	EG-BAUMUSTERPRÜF BESCHEINIGUNG:	CERTIFICADO DE EXAMEN CE DE TIPO:
1878M171243CT1119 del 11.11.2019				
e alle norme seguenti:	and with the following standards:	et aux normes suivantes:	die Erklärung entspricht den folgenden Normen:	y a las siguientes normas:
EN 280:2013+A1:2015 EN ISO 12100:2010 EN ISO 60204-1:2006 AS/NZS 1418.10: 2011 + A1: 2017; REG.NUMBER: WS V 0150484426 - of 06/05/2020; ISO 13849-1:2015 (PL:c, d - Table 2.10 AS/NZS 1418.10:2011)				
Il firmatario di questa dichiarazione di conformità è autorizzato a costituire il Fascicolo Tecnico.	The signatory of this conformity declaration is authorized to set up the Technical File	Le signataire de cette déclaration de conformité est autorisé à constituer le Dossier Technique	Der Unterzeichner dieser Konformitätserklärung ist autorisiert, das technische Unterlagen aufzufassen.	El firmante de esta declaración de conformidad está autorizado a crear el Expediente Técnico
Guastalla (RE) XX/YY/ZZZZ				
Pietro Agosta Del Forte Legale Rappresentante / Legal representative  ALMAC S.r.l. Viale Ruggeri, 6/a 42016 Guastalla (RE) P.IVA 02559800350				

ALMACRAWLER

DICHIARAZIONE CE DI CONFORMITA' (IT)	CE DECLARATION OF CONFORMITY (EN)	DECLARATION CE DE CONFORMITE' (FR)	EG KONFORMITÄTS ERKLÄRUNG (DE)	DECLARACION CE DE CONFORMIDAD (ES)
Dichiarazione originale	Original Declaration	Déclaration Originale	Originalerklärung	Declaración Original
Noi	We	Nous	Wir	Nosotros
ALMAC S.r.l. P.IVA e Cod.Fisc. 02559800350 Viale Ruggeri 6/a. 42016, Guastalla (RE) - Italia Ph. +39 0375-833527 http: www.almac-italia.com; e-mail: info@almac-italia.com				
Dichiaro sotto la nostra esclusiva responsabilità che il prodotto PIATTAFORMA DI LAVORO ELEVABILE – MODELLO:	Declare under our exclusive responsibility that the product MOBILE ELEVATING WORK PLATFORM – MODEL:	Declarons sous notre responsabilité exclusive que le produit PLATEFORME ELEVATRICE MOBILE DE PERSONNEL – MODEL :	Erklären hiermit unter Übernahme der vollen Verantwortung für diese Erklärung, daß das Produkt HUBARBEITSBÜHNEN – TYP:	Declaramos bajo nuestra exclusiva responsabilidad que el producto PLATAFORMA ELEVADORA MÓVIL DE PERSONAL – MODELO:
JIBBI U-1570 EVO JIBBI U-1570 LTH				
MATRICOLA:	SERIAL NO:	N. DE SERIE:	SERIENNUMMER:	N.MATRICULA:
ALM-XXXXXX				
ANNO DI COSTRUZIONE:	MANUFACTURING YEAR:	ANNEE DE CONSTRUCTION:	BAUJAHR:	AÑO DE CONSTRUCCIÓN:
2022				
Al quale questa dichiarazione si riferisce è conforme alle direttive 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE e al modello certificato da:	To which this declaration refers is in compliance with the directives 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE and with the model certified by:	Faisant l'objet de la présente déclaration est conforme aux directives 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE et au modèle certifié par	Auf das sich die vorliegende Erklärung bezieht, den 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE Richtlinien und dem von:	Al cual esta declaración se refiere cumple las directivas 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE y el modelo certificado por:
VERICERT srl Via Luigi Masotti, 5 – 48124 Fornace Zarattini (RA) - Italia Organismo Notificato N°1878				
CERTIFICATO CE DI TIPO:	EC-TYPE EXAMINATION CERTIFICATE:	CERTIFICATE CE DE TYPE:	EG-BAUMUSTERPRÜF BESCHEINIGUNG:	CERTIFICADO DE EXAMEN CE DE TIPO:
1878M171467CT0421 of 27.04.2021				
e alle norme seguenti:	and with the following standards:	et aux normes suivantes:	die Erklärung entspricht den folgenden Normen:	y a las siguientes normas:
EN 280:2013+A1:2015 EN ISO 12100:2010 EN ISO 60204-1:2006 AS/NZS 1418.10: 2011 + A1: 2017; REG.NUMBER: WSV-0150531965 of 10/02/2022; ISO 13849-1:2015 (PL-c, d - Table 2.10 AS/NZS 1418.10:2011)				
Il firmatario di questa dichiarazione di conformità è autorizzato a costituire il Fascicolo Tecnico.	The signatory of this conformity declaration is authorized to set up the Technical File	Le signataire de cette déclaration de conformité est autorisé à constituer le Dossier Technique	Der Unterzeichner dieser Konformitätserklärung ist autorisiert, das technische Unterlagen abzufassen.	El firmante de esta declaración de conformidad está autorizado a crear el Expediente Técnico


Guastalla (RE) XX/YY/ZZZZ

 Pietro Agosta Del Forte
 Legale Rappresentante / Legal representative



ALMAC S.r.l.
 Viale Ruggeri, 6/a
 42016 Guastalla (RE)
 P.IVA 02559800350

ALMACRAWLER

DICHIARAZIONE CE DI CONFORMITA' (IT)	CE DECLARATION OF CONFORMITY (EN)	DECLARATION CE DE CONFORMITE' (FR)	EG KONFORMITÄTS ERKLÄRUNG (DE)	DECLARACION CE DE CONFORMIDAD (ES)
Dichiarazione originale	Original Declaration	Déclaration Originale	Originalerklärung	Declaración Original
Noi	We	Nous	Wir	Nosotros
ALMAC S.r.l. P.IVA e Cod.Fisc. 02559800350 Viale Ruggeri 6/a. 42016, Guastalla (RE) - Italia Ph. +39 0375-833527 http: www.almac-italia.com; e-mail: info@almac-italia.com				
Dichiaro sotto la nostra esclusiva responsabilità che il prodotto PIATTAFORMA DI LAVORO ELEVABILE – MODELLO:	Declare under our exclusive responsibility that the product MOBILE ELEVATING WORK PLATFORM – MODEL:	Declarons sous notre responsabilité exclusive que le produit PLATEFORME ELEVATRICE MOBILE DE PERSONNEL – MODEL :	Erklären hiermit unter Übernahme der vollen Verantwortung für diese Erklärung, daß das Produkt HUBARBEITSBÜHNEN – TYP:	Declaramos bajo nuestra exclusiva responsabilidad que el producto PLATAFORMA ELEVADORA MÓVIL DE PERSONAL – MODELO:
JIBBI 1670 EVO				
JIBBI 1670 LTH				
MATRICOLA:	SERIAL NO:	N. DE SERIE:	SERIENNUMMER:	N.MATRICULA:
ALM-XXXXXX				
ANNO DI COSTRUZIONE:	MANUFACTURING YEAR:	ANNEE DE CONSTRUCTION:	BAUJAHR:	AÑO DE CONSTRUCCIÓN:
2022				
Al quale questa dichiarazione si riferisce è conforme alle direttive 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE e al modello certificato da:	To which this declaration refers is in compliance with the directives 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE and with the model certified by:	Faisant l'objet de la présente déclaration est conforme aux directives 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE et au modèle certifié par	Auf das sich die vorliegende Erklärung bezieht, den 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE Richtlinien und dem von:	Al cual esta declaración se refiere cumple las directivas 2006/42/CE, 2014/30/CE, 2005/88/CE y el modelo certificado por:
VERICERT srl Via Luigi Masotti, 5 – 48124 Fornace Zarattini (RA) - Italia Organismo Notificato N°1878				
CERTIFICATO CE DI TIPO:	EC-TYPE EXAMINATION CERTIFICATE:	CERTIFICATE CE DE TYPE:	EG-BAUMUSTERPRÜF BESCHEINIGUNG:	CERTIFICADO DE EXAMEN CE DE TIPO:
1878M171355CT0720 - INT.00 of 24.07.2020				
e alle norme seguenti:	and with the following standards:	et aux normes suivantes:	die Erklärung entspricht den folgenden Normen:	y a las siguientes normas:
EN 280:2013+A1:2015 EN ISO 12100:2010 EN ISO 60204-1:2006 ANSI A92.20-2018 : Mallard Report ME20-383 of 25/02/2021 CSA B354.6:17 : Mallard Report ME20-383 of 25/02/2021 AS/NZS 1418.10: 2011 + A1: 2017; REG.NUMBER: WSV- 0150494339 of 29/09/2020; ISO 13849-1:2015 (PL:c, d - Table 2.10 AS/NZS 1418.10:2011				
Il firmatario di questa dichiarazione di conformità è autorizzato a costituire il Fascicolo Tecnico.	The signatory of this conformity declaration is authorized to set up the Technical File	Le signataire de cette déclaration de conformité est autorisé à constituer le Dossier Technique	Der Unterzeichner dieser Konformitätserklärung ist autorisiert, das technische Unterlagen abzufassen.	El firmante de esta declaración de conformidad está autorizado a crear el Expediente Técnico
Guastalla (RE) XX/YY/ZZZZ				
Pietro Agosta Del Forte Legale Rappresentante / Legal representative  ALMAC S.r.l. Viale Ruggeri, 6/a 42016 Guastalla (RE) P.IVA 02559800350				

11 KONTROLLREGISTER.

Dieses KONTROLLVERZEICHNIS wird dem Benutzer der Maschine gemäß Anhang 1 der Maschinenrichtlinie 2006/42/EG ausgestellt; Sie muss die Maschine auch nach einem Besitzerwechsel immer begleiten und dient dazu, Ereignisse rund um die Lebensdauer der Maschine an den entsprechenden Stellen festzuhalten, genauer gesagt:

- Regelmäßige Kontrollen durch die Kontrollstellen (in Italien: ASL, ARPA oder autorisierte private Stellen);
- Wartung und obligatorische Kontrollen zur Überprüfung der Unversehrtheit der Maschinenstruktur und der Schutz- und Sicherheitssysteme unter der Verantwortung des Arbeitgebers und mit der im Kapitel WARTUNG vorgeschriebenen Mindesthäufigkeit.
- Eigentumsübertragungen müssen registriert werden und:
 - Kommunizieren Sie mit ALMAC SRL, um weiterhin die Garantie, Service-Bulletins und Updates zu genießen;
 - Melden Sie die Passage allen zuständigen Stellen (in Italien: INAIL).
- Außerordentliche Wartung oder Austausch wichtiger Elemente der Maschine (Strukturteile oder Steuerungssysteme).

11.1 Register der REGELMÄSSIGEN INSPEKTIONEN UND KONTROLLEN durch die Kontrollstellen.

	Datum	Bemerkungen	Körper; Name und Nachname; Unterschrift und Stempel
1. Überprüfung			
2. Überprüfung			
3. Überprüfung			
4. Überprüfung			
5. Überprüfung			
6. Überprüfung			
7. Überprüfung			
8. Überprüfung			
9. Überprüfung			
10. Überprüfung			

Wenn die Maschine länger als 10 Jahre in Betrieb bleibt, nachdem sie einer außerordentlichen Prüfung unterzogen wurde, notieren Sie die nachfolgenden regelmäßigen Prüfungen unten.

11. Überprüfung			
12. Überprüfung			
13. Überprüfung			
14. Überprüfung			
15. Überprüfung			

11.2 Register der REGELMÄSSIGEN INSPEKTIONEN durch den Eigentümer.

Für die Kontrollen in diesem Abschnitt siehe das Kapitel WARTUNG.

FUNKTIONSKONTROLLEN			
	Datum	Bemerkungen	Vorname Nachname; Unterschrift und Stempel
1. Jahr			
2. Jahr			
3. Jahr			
4. Jahr			
5. Jahr			
6. Jahr			
7. Jahr			
8. Jahr			
9. Jahr			
10. Jahr			

VISUELLE ÜBERPRÜFUNG DES SCHRAUBENANZUGS / SCHRAUBENANZUGS			
	Datum	Bemerkungen	Vorname Nachname; Unterschrift und Stempel
1. Jahr			
2. Jahr			
3. Jahr			
4. Jahr			
5. Jahr			
6. Jahr			
7. Jahr			
8. Jahr			
9. Jahr			
10. Jahr			

VISUELLE ÜBERPRÜFUNG DER STRUKTURELLEN ELEMENTE DER MASCHINE

	Datum	Bemerkungen	Vorname Nachname; Unterschrift und Stempel
1. Jahr			
2. Jahr			
3. Jahr			
4. Jahr			
5. Jahr			
6. Jahr			
7. Jahr			
8. Jahr			
9. Jahr			
10. Jahr			

SCHMIEREN VON GELENKEN, TELESKOPVERLÄNGERUNGEN UND DREHRAD

	Datum	Bemerkungen	Vorname Nachname; Unterschrift und Stempel
1. Jahr			
2. Jahr			
3. Jahr			
4. Jahr			
5. Jahr			
6. Jahr			
7. Jahr			
8. Jahr			
9. Jahr			
10. Jahr			

HYDRAULIKÖLWECHSEL			
	Datum	Bemerkungen	Vorname Nachname; Unterschrift und Stempel
1. Jahr			
2. Jahr			
3. Jahr			
4. Jahr			
5. Jahr			
6. Jahr			
7. Jahr			
8. Jahr			
9. Jahr			
10. Jahr			

AUSTAUSCH VON HYDRAULIKÖLFILTERN			
	Datum	Bemerkungen	Vorname Nachname; Unterschrift und Stempel
1. Jahr			
2. Jahr			
3. Jahr			
4. Jahr			
5. Jahr			
6. Jahr			
7. Jahr			
8. Jahr			
9. Jahr			
10. Jahr			

AUSTAUSCH VON KETTENREDUZIERÖL			
	Datum	Bemerkungen	Vorname Nachname; Unterschrift und Stempel
1. Jahr			
2. Jahr			
3. Jahr			
4. Jahr			
5. Jahr			
6. Jahr			
7. Jahr			
8. Jahr			
9. Jahr			
10. Jahr			

ÜBERPRÜFUNG DES KETTENVERLUSTS UND DER KETTENSPANNUNG			
	Datum	Bemerkungen	Name, Nachname, Unterschrift und Stempel
1. Jahr			
2. Jahr			
3. Jahr			
4. Jahr			
5. Jahr			
6. Jahr			
7. Jahr			
8. Jahr			
9. Jahr			
10. Jahr			

AUF VERSCHLEISS PRÜFEN UND GLEITSCHUHE REGISTRIEREN			
	Datum	Bemerkungen	Name, Nachname, Unterschrift und Stempel
1. Jahr			
2. Jahr			
3. Jahr			
4. Jahr			
5. Jahr			
6. Jahr			
7. Jahr			
8. Jahr			
9. Jahr			
10. Jahr			

KONTROLLE DES TURMDREHUNGSSPIELS			
	Datum	Bemerkungen	Name, Nachname, Unterschrift und Stempel
1. Jahr			
2. Jahr			
3. Jahr			
4. Jahr			
5. Jahr			
6. Jahr			
7. Jahr			
8. Jahr			
9. Jahr			
10. Jahr			

KONTROLLE DES VERDREHUNGSSPIELS DER PLATTFORM			
	Datum	Bemerkungen	Name, Nachname, Unterschrift und Stempel
1. Jahr			
2. Jahr			
3. Jahr			
4. Jahr			
5. Jahr			
6. Jahr			
7. Jahr			
8. Jahr			
9. Jahr			
10. Jahr			

ÜBERPRÜFUNG DER ÜBERLASTUNGSKONTROLLE			
	Datum	Bemerkungen	Name, Nachname, Unterschrift und Stempel
1. Jahr			
2. Jahr			
3. Jahr			
4. Jahr			
5. Jahr			
6. Jahr			
7. Jahr			
8. Jahr			
9. Jahr			
10. Jahr			

ÜBERPRÜFUNG DER EFFIZIENZ DES DIFFERENZIALSCHALTERS 115-230V STECKDOSE			
	Datum	Bemerkungen	Name, Nachname, Unterschrift und Stempel
1. Jahr			
2. Jahr			
3. Jahr			
4. Jahr			
5. Jahr			
6. Jahr			
7. Jahr			
8. Jahr			
9. Jahr			
10. Jahr			

ÜBERPRÜFUNG DES MASCHINENSSENSORS			
	Datum	Bemerkungen	Name, Nachname, Unterschrift und Stempel
1. Jahr			
2. Jahr			
3. Jahr			
4. Jahr			
5. Jahr			
6. Jahr			
7. Jahr			
8. Jahr			
9. Jahr			
10. Jahr			

ULTRASCHALLSENSOREN PRÜFEN (FALLS VORHANDEN)			
	Datum	Bemerkungen	Name, Nachname, Unterschrift und Stempel
1. Jahr			
2. Jahr			
3. Jahr			
4. Jahr			
5. Jahr			
6. Jahr			
7. Jahr			
8. Jahr			
9. Jahr			
10. Jahr			

11.3 Übertragungen von Eigentum.

Kopie zum Behalten	
An:	
Eigentum der Maschine:	
Seriennummer	
Jahr der Errichtung	
Es wird übertragen an:	
Wir bestätigen, dass die technischen, maßlichen und funktionalen Eigenschaften der betreffenden Maschine zum oben genannten Datum den ursprünglich vorgesehenen entsprechen und dass alle Änderungen in diesem Register vermerkt wurden.	
Firmenname des Verkäufers:	
Der Verkäufer	
Der Käufer	

Kopie an ALMAC S.R.L. zu senden.	
An:	
Eigentum der Maschine:	
Seriennummer	
Jahr der Errichtung	
Es wird übertragen an:	
Wir bestätigen, dass die technischen, maßlichen und funktionalen Eigenschaften der betreffenden Maschine zum oben genannten Datum den ursprünglich vorgesehenen entsprechen und dass alle Änderungen in diesem Register vermerkt wurden.	
Firmenname des Verkäufers:	
Der Verkäufer	
Der Käufer	

12 FUNKTIONSDIAGRAMME.

12.1 SCHALTPLÄNE.

Die Schaltpläne werden dem Eigentümer der Maschine ausgehändigt und dieser Betriebsanleitung zum Zeitpunkt der Auslieferung der Maschine beigelegt.

12.2 HYDRAULIKDIAGRAMME.

Die hydraulischen Diagramme werden dem Besitzer der Maschine geliefert und dieser Betriebsanleitung zum Zeitpunkt der Lieferung der Maschine beigelegt.

ALMACRAWLER

ALMAC S.r.l.

E-Mail: info@almac-italia.com

Tel. +39 0375 83 35 27

Fax. +39 0375 78 43 50

Eingetragener Büro
Viale Ruggeri 6/A
42016 - Guastalla (RE) - Italien

Operative Zentrale
Via Caduti sul Lavoro 1
42012 - Viadana (MN) - Italien
