

Progetto:



Elevatore

Istruzioni per l'uso

Sommario

1.	Generalità	3
1.1	Produttore dell'impianto	3
1.2	Versione.....	3
2.	Sicurezza	4
2.1	Utilizzo previsto	4
2.2	Utilizzo improprio ragionevolmente prevedibile.....	4
2.3	Istruzioni di sicurezza per il funzionamento normale.....	5
2.4	Indicazioni di sicurezza - impianto meccanico	5
2.5	Indicazioni di sicurezza - impianto elettrico.....	6
2.6	Arresto di emergenza	7
2.7	Spegnimento di emergenza	7
3.	Dati tecnici.....	8
3.1	Specifiche meccaniche	8
3.2	Materiale trasportato.....	8
3.3	Layout	8
3.4	Specifiche elettriche.....	8
3.5	Condizioni ambientali.....	8
4.	Struttura meccanica	9
4.1	Telaio di base	9
4.2	Unità lineare.....	11
4.3	Carrello	12
5.	Funzioni	13
5.1	Modalità automatica	13
5.2	Funzionamento manuale.....	14
6.	Trasporto	15
6.1	Condizioni di immagazzinaggio/trasporto	15
6.2	Requisiti dei mezzi di trasporto.....	15
7.	Messa in servizio.....	16
7.1	Requisiti del personale	16
7.2	Collegamento della macchina.....	16
7.3	Messa in servizio.....	17
7.4	Portare l'elevatore in posizione iniziale	17
8.	Funzionamento.....	18
9.	Matrice di errore	19
10.	Manutenzione, manutenzione ordinaria, pulizia	20
11.	Manutenzione, riparazione, risoluzione dei problemi.....	21
11.1	Fissare il carrello	21
11.2	Unità lineare.....	22
11.3	Rulliera motorizzata	23
12.	Smaltimento	25
12.1	Cablaggio/schema di allacciamento	25
13.	Dichiarazione di conformità UE.....	26

1. Generalità

1.1 Produttore dell'impianto

Robotunits GmbH
Dr. Walter Zumtobel Str. 2
A-6850 Dornbirn
Tel. +43 5572 22000 200
Fax +43 5572 22000 9200
www.robotunits.com

1.2 Versione

Versione	Tipo	Data
01	Ricostruzione	29/04/2022

2. Sicurezza



2.1 Utilizzo previsto

L'elevatore integra il sistema di rulliere motorizzate Robotunits per trasportare le merci da un livello all'altro. Per i dati tecnici si veda il capitolo 3.

Poiché l'elevatore viene fornito comprensivo dell'unità di comando, si tratta di una "quasi-macchina" ai sensi della Direttiva Macchine 2006/42/CE. Si veda l'appendice per la dichiarazione di conformità.

L'elevatore è progettato e costruito per:

- Materiale sfuso o liquidi accumulati senza contatto in contenitori chiusi, da trasportare in verticale.
- da utilizzare nell'industria e nel commercio.

 ATTENZIONE	
	<p>Pericolo dovuto a persone non addestrate</p> <p>L'elevatore può essere utilizzato solo da persone addestrate</p>

2.2 Utilizzo improprio ragionevolmente prevedibile





Non è consentito quanto segue:

- Funzionamento senza dispositivi di sicurezza
- manipolare, bypassare o rendere inefficaci i dispositivi di sicurezza presenti
- L'uso in acqua o sotto la pioggia
- Il trasporto di animali o persone
- Il trasporto di oggetti o sostanze molto calde (> 40°C)
- Il trasporto e l'utilizzo in acidi, sostanze aggressive, materiali e sostanze abrasive
- Il trasporto a una velocità eccessiva
- Danni dovuti a un'installazione non corretta
- L'uso in aree potenzialmente esplosive
- L'uso in atmosfere corrosive

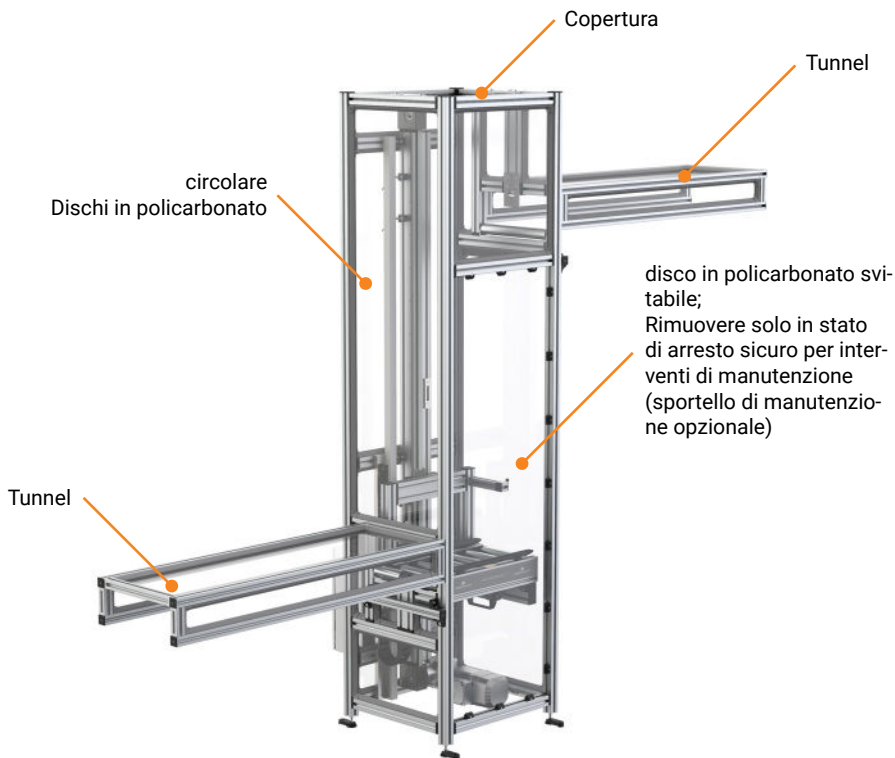
2.3 Istruzioni di sicurezza per il funzionamento normale

- indossare abbigliamento da lavoro aderente al corpo
- indossare una retina per capelli lunghi
- indossare scarpe antinfortunistiche con cappuccio protettivo
- osservare le leggi e i regolamenti nazionali in materia di sicurezza e tutela della salute
- controllare il funzionamento e le condizioni dell'elevatore
- leggere e comprendere le istruzioni dell'elevatore

2.4 Indicazioni di sicurezza - impianto meccanico



 PERICOLO	
  	<p>Pericolo dovuto a comportamento scorretto</p> <p>Non è consentito quanto segue:</p> <ul style="list-style-type: none">• Stare in piedi e camminare sull'elevatore, sul tunnel e sul telaio• Entrare tramite il tunnel• Sostare sotto il materiale trasportato

L'elevatore può essere utilizzato solo nelle sue condizioni originali (con tutti i dispositivi di sicurezza). Tutti i componenti di sicurezza forniti devono essere montati e devono svolgere perfettamente la relativa funzione di sicurezza.



Quando si installa o si integra un sistema completo, attenersi alle relative "integrazioni della sicurezza". L'integrator o l'operatore devono assicurarsi che vengano implementati ulteriori dispositivi di protezione e sicurezza adeguati.

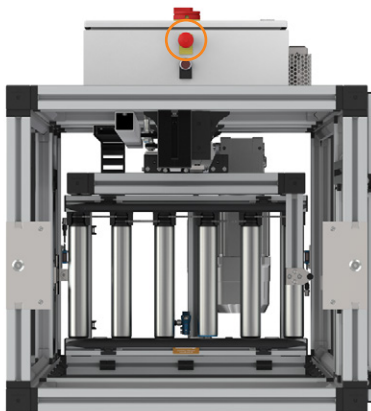
2.5 Indicazioni di sicurezza - impianto elettrico

 AVVERTENZA	
	<p>Pericolo dovuto a un'unità di alimentazione non correttamente dimensionata</p> <p>Collegare l'elevatore solo ad un alimentatore sufficientemente dimensionato</p>

- Installazione da parte di specialisti elettrotecnici qualificati e autorizzati
- Osservare i dati tecnici del capitolo 3

2.6 Arresto di emergenza

Il pulsante di arresto di emergenza sull'elevatore diseccita il motore e innesta il relativo freno di stazionamento.



2.7 Spegnimento di emergenza

Uno SPEGNIMENTO DI EMERGENZA che disconnette i motori dall'alimentazione elettrica non è previsto e deve essere installato a posteriori dall'operatore, se necessario (si veda lo schema elettrico X5:1 e X5:2).

3. Dati tecnici

3.1 Specifiche meccaniche

- Corsa: mm
- Altezza di ingresso: mm
- Peso del materiale trasportato: kg (max. 50 kg)
- Peso elevatore: max. 500 kg (a seconda del modello)
- Velocità: max. 1m/s
- Accelerazione/decelerazione: 0,7 m/s²
- Precisione di posizionamento: ± 1 mm
- Coppia: max. 60 Nm
- Emissione acustica: 75 dBA

3.2 Materiale trasportato

- Dimensioni: mm
- Materiale:

3.3 Layout

Si veda l'appendice per il layout.

3.4 Specifiche elettriche

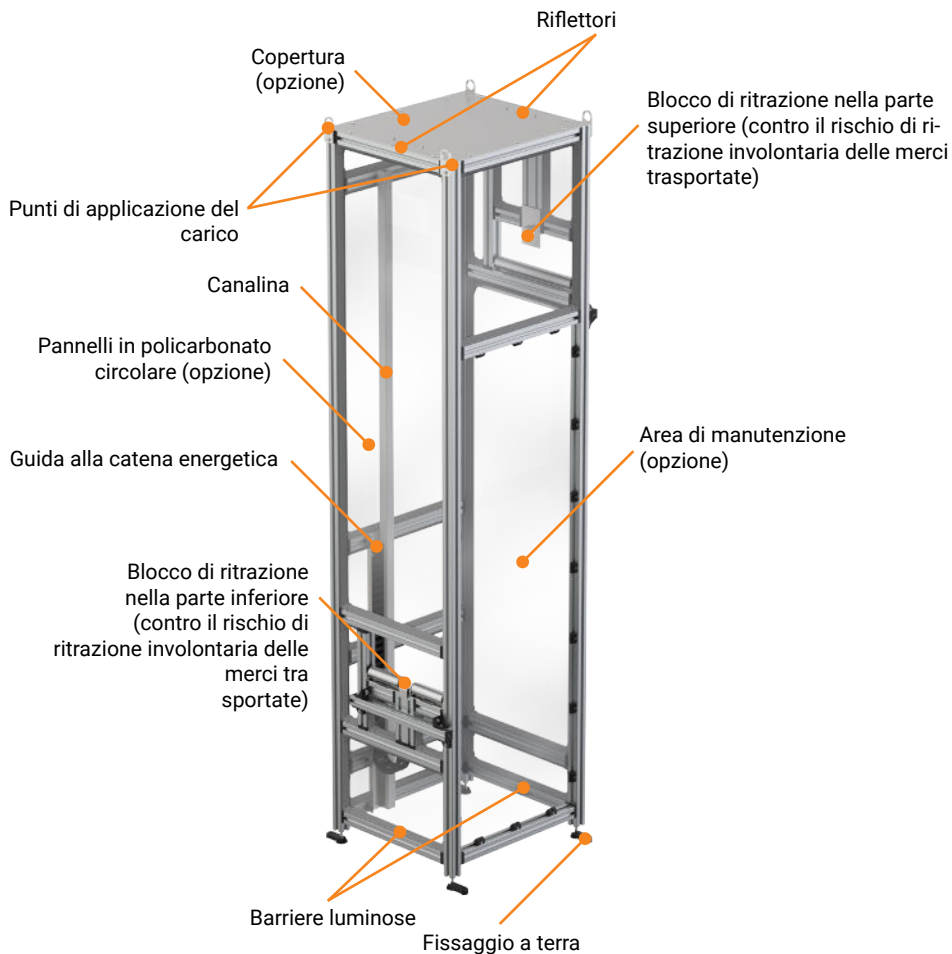
- Tensione: 400 VAC
- Allacciamento: Spina CEE (16 A)
- Carico collegato: 1,1 kW

3.5 Condizioni ambientali

- Temperatura ambiente: da + 2°C a + 40°C
(evitare gli shock termici)
- Intervallo di umidità: < 90%
- Vibrazioni: < 0,5g

4. Struttura meccanica

4.1 Telaio di base

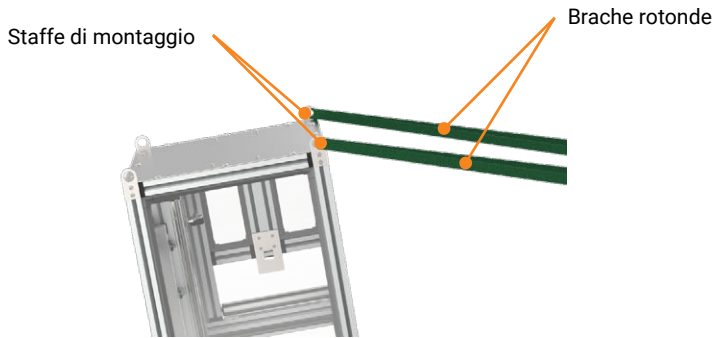


SUGGERIMENTO

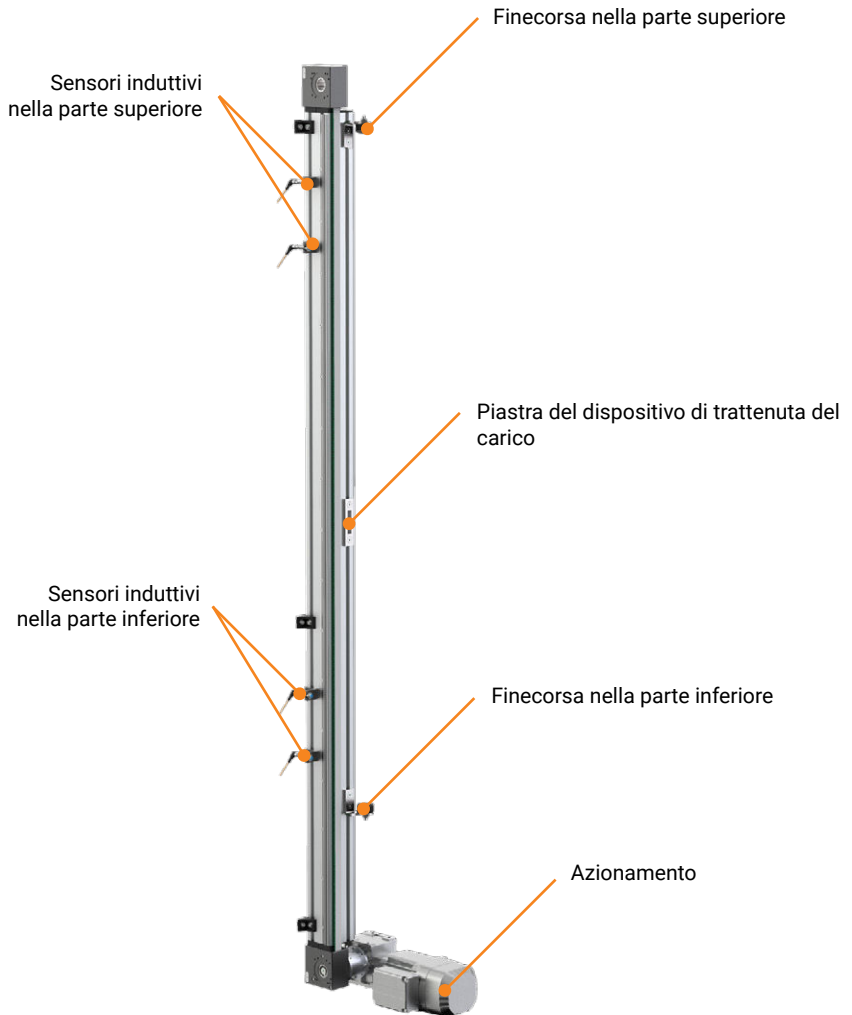


Pericolo dovuto a comportamento scorretto

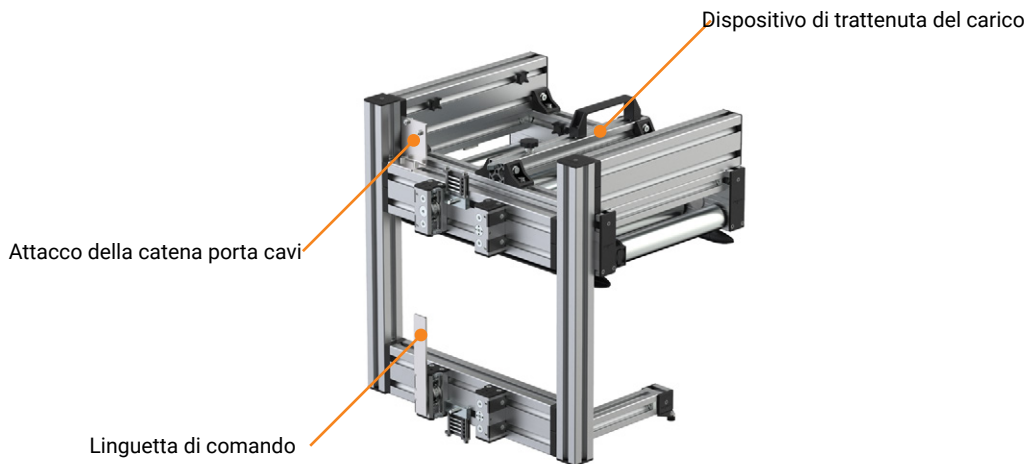
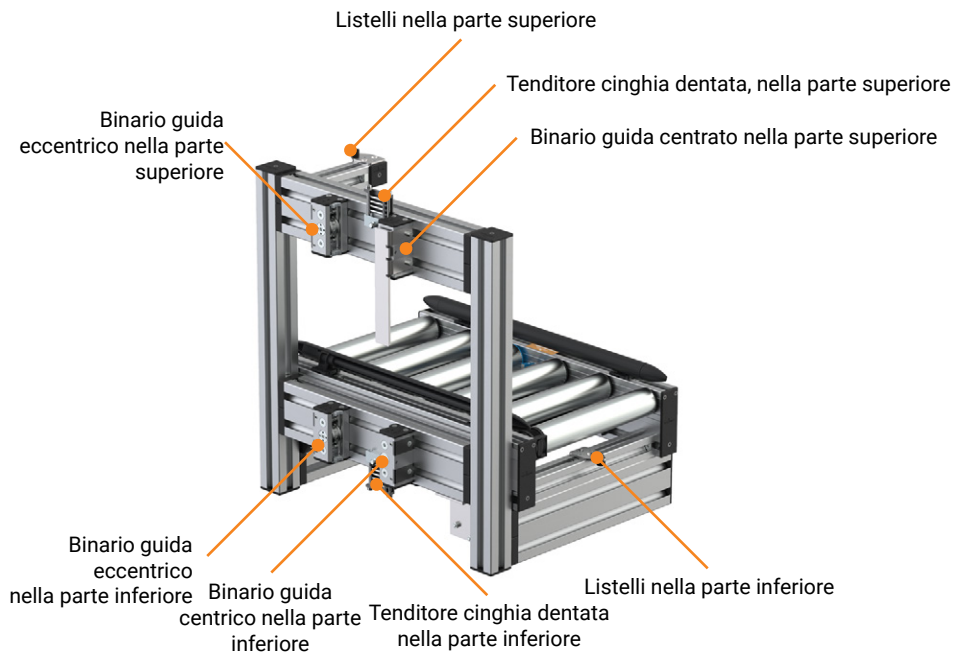
Utilizzare le staffe di montaggio come ausilio per il montaggio



4.2 Unità lineare



4.3 Carrello



5. Funzioni

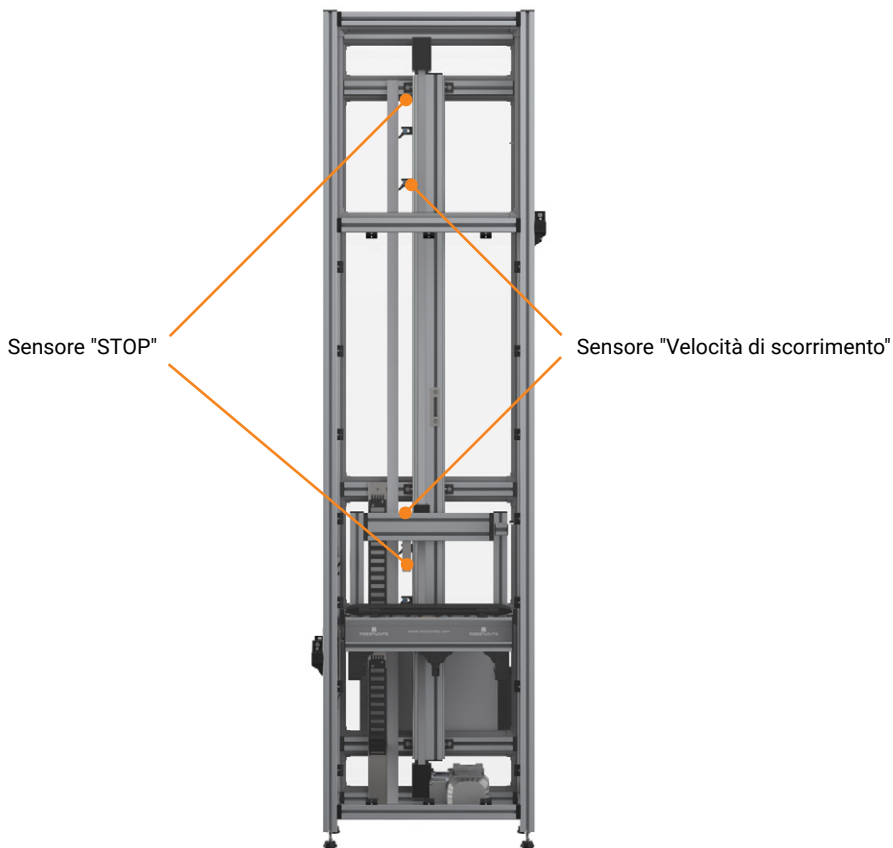
5.1 Modalità automatica

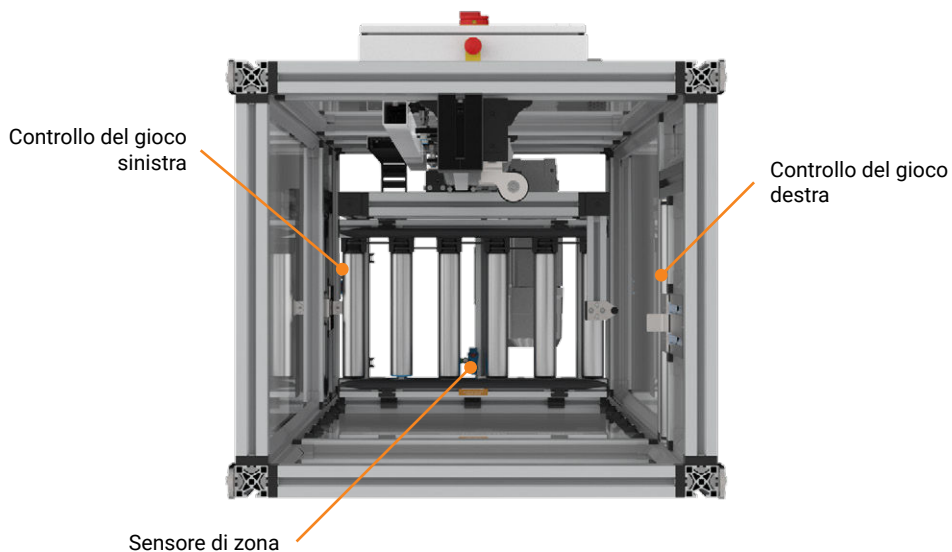
L'ingresso di materiale nell'elevatore è possibile solo se il sensore di zona ed entrambi i controlli del gioco sono liberi. Dopo che il materiale è stato posizionato nell'elevatore (il sensore di zona è occupato ed entrambi i controlli del gioco sono liberi), l'elevatore si muove verso l'uscita.

Poco prima dell'uscita, l'elevatore viene portato alla velocità di scorrimento da un sensore e poi si ferma esattamente nella posizione di uscita (sensore di arresto).

Quando la zona a valle è libera, il materiale viene tolto dall'elevatore.

L'elevatore torna quindi in posizione di ingresso.



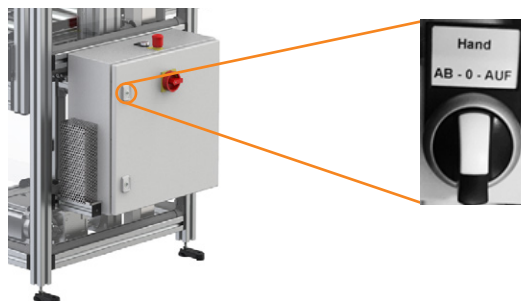


5.2 Funzionamento manuale

Il carrello può essere spostato in modalità manuale. L'interruttore rotante per il funzionamento manuale si trova nel quadro elettrico dell'elevatore.




In modalità manuale, il carrello viene spostato manualmente nella posizione di manutenzione.

L'azionamento continuo dell'interruttore rotante fa sì che l'elevatore si muova a bassa velocità. Toccando e rilasciando brevemente, l'elevatore si sposta alla posizione finale selezionata a una velocità elevata.






6. Trasporto

6.1 Condizioni di immagazzinaggio/trasporto

 PERICOLO	
 	<p>Pericolo dovuto a un deposito non corretto</p> <ul style="list-style-type: none">• fissare la macchina contro il ribaltamento durante il trasporto e il deposito• non stoccare all'aperto

6.2 Requisiti dei mezzi di trasporto




 PERICOLO	
 	<p>Pericolo dovuto al carico sollevato</p> <ul style="list-style-type: none">• utilizzare mezzi di trasporto adeguati• quando si solleva la macchina, fare attenzione alla posizione del baricentro• vietato sostare sotto i carichi

7. Messa in servizio

7.1 Requisiti del personale

Tutti gli interventi alla macchina devono essere effettuati solo da specialisti qualificati e autorizzati.

7.2 Collegamento della macchina

 PERICOLO	
  	<p>Pericolo dovuto a comportamento scorretto</p> <ul style="list-style-type: none">• Fissare la macchina a terra mediante cinghie di fissaggio a terra (si veda il capitolo 4.1) Raccomandazione: tassello ad espansione Robotunits BAP2900 Se necessario, fissare ulteriormente la parte superiore contro il carico momentaneo• Osservare le misure relative alla compatibilità elettromagnetica (CEM)• Assicurare un collegamento equipotenziale continuo

- I lavori di allacciamento sono eseguiti solo da elettricisti qualificati
- Rispettare lo schema di allacciamento (si veda l'appendice)
- Collegare il telaio alla messa a terra di protezione
- Collegare lo 0 V dell'alimentatore alla messa a terra di protezione
- Se necessario, installare un dispositivo di disconnessione della rete nella linea di alimentazione per lo spegnimento in caso di emergenza

7.3 Messa in servizio

AVVERTENZA



Pericolo dovuto a comportamento scorretto

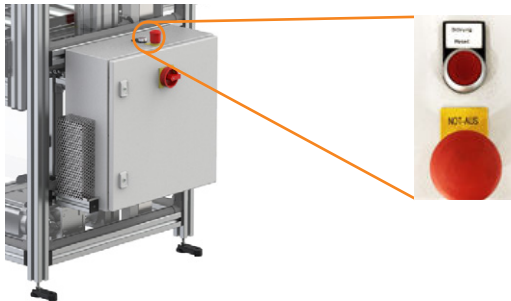
Prima della prima messa in servizio controllare quanto segue:

1. La corretta installazione di tutti i dispositivi di sicurezza e di tutte le calotte di copertura. Se il rischio di caduta del materiale trasportato aumenta, occorre installare un dispositivo di protezione supplementare.
2. Il corretto collegamento del sistema di trasporto da e verso l'elevatore.
3. La velocità e la direzione di marcia dopo il primo avvio della rulliera motorizzata.

7.4 Portare l'elevatore in posizione iniziale

La posizione si definisce iniziale quando il materiale entra nell'elevatore.

Premendo (2 secondi) il pulsante di conferma, l'elevatore passa alla posizione iniziale.

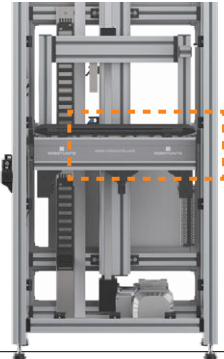

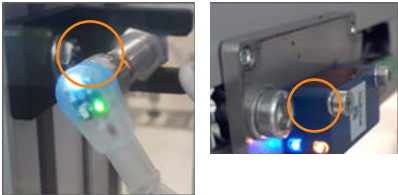


8. Funzionamento

- Interruttore principale ON
- Il sistema si accende automaticamente ed è pronto per il funzionamento; se necessario, spostare l'elevatore in posizione iniziale (si veda il capitolo 7.4)
- Per l'arresto della macchina, interruttore principale OFF

In caso di emergenza, premere il pulsante di arresto di emergenza.

9. Matrice di errore

Errore/causa	Rimedio
<p>Il materiale trasportato si sposta troppo all'interno dell'elevatore e fa scattare il controllo del gioco.</p> <p>È possibile che tale evento si verifichi durante la retrazione e durante il movimento di sollevamento.</p> 	<p>I seguenti interventi devono essere eseguiti da un professionista qualificato e autorizzato.</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Interruttore principale OFF  <ol style="list-style-type: none"> 2. Aprire la barriera di protezione 3. Far scorrere completamente il materiale trasportato sulla rulliera motorizzata 4. Chiudere la barriera di protezione <p>Se il carrello non è in posizione iniziale, portarlo utilizzando il pulsante di conferma (si veda il capitolo 7.4)</p>
<p>Il movimento di sollevamento non avviene. Dopo l'accensione del sistema, il carrello non è in posizione iniziale.</p>	<p>Portare il carrello in posizione iniziale utilizzando il pulsante di conferma (si veda il capitolo 7.4)</p>
<p>Il movimento di sollevamento non avviene. Il carrello è in posizione iniziale e il materiale trasportato è posizionato correttamente sulla rulliera motorizzata.</p>	<p>Controllare visivamente le condizioni dei sensori. I seguenti LED devono essere sempre accesi</p>  <p>Controllare i contatti</p> <p>Sostituire il sensore</p>

10. Manutenzione, manutenzione ordinaria, pulizia

La corretta cura della macchina è un prerequisito per un funzionamento senza problemi e per una lunga durata.

Interventi che deve eseguire il personale operativo:




- Arrestare la macchina
- Pulire con un panno morbido asciutto o leggermente umido (i pannelli in policarbonato sono sensibili ai graffi)
- Aspirare in caso di impurità di dimensioni maggiori
- Pulire i sensori, se necessario
- Controllare la corretta tensione della cinghia dentata con un misuratore di frequenza (si veda il capitolo 11.2)
- Ispezione visiva per verificare la presenza di eventuali danni; se necessario, commissionare la riparazione alla manutenzione di fabbrica

11. Manutenzione, riparazione, risoluzione dei problemi

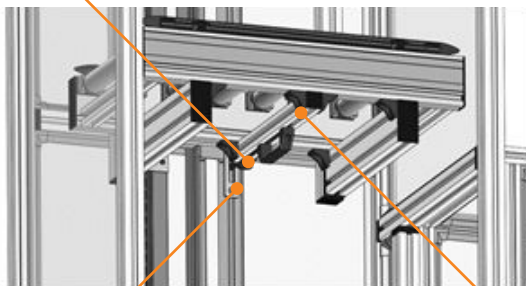
L'elenco delle parti di ricambio è riportato in appendice.

Gli interventi devono essere eseguiti da personale specializzato addestrato del reparto di manutenzione dell'impianto:

11.1 Fissare il carrello

 PERICOLO	
 	<p>Pericolo dovuto al carico sollevato</p> <p>Fissare il carrello con il dispositivo di trattenuta del carico. Procedere come segue:</p> <ul style="list-style-type: none">• Portare l'elevatore in posizione di manutenzione in modalità manuale (si veda il capitolo 5.2)• Allentare la manopola a stella• Spingere in avanti il dispositivo di trattenuta del carico fino all'arresto• Serrare la manopola a stella

Manopola a stella



Piastra del dispositivo di regolazione

Dispositivo di regolazione

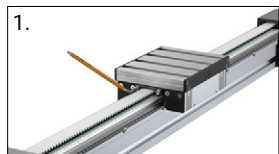
Se non è possibile raggiungere la posizione di manutenzione per qualsiasi motivo, ad esempio per un guasto al sistema di controllo, il carrello deve essere fissato in qualche altro modo (ad esempio sospeso o posizionato sotto).

11.2 Unità lineare

Tabella di manutenzione

Punto di manutenzione/ attività	Intervallo di manutenzione	Informazioni
Tensione della cinghia	dopo 1.000 cicli di funzionamento	una volta
Gioco della slitta	dopo 1.000 cicli di funzionamento	una volta
Pulire la guida lineare	ogni 600 ore	
Lubrificare il gruppo raschiatore	ogni 600 ore	Olio per guide di scorrimento secondo DIN CGLP ISO VG68 (ad es. Mobil Vactra No. 2)
Controllare le condizioni della cinghia	ogni 600 ore	ottico
Controllare che non ci siano viti allentate sulla macchina	ogni 2.000 ore	

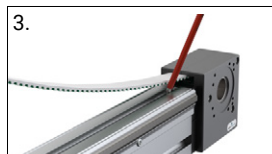
Sostituzione della cinghia



1. Allentare il kit tendicinghia



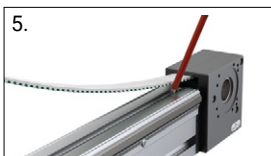
2. Rimuovere il tendicinghia



3. Allentare le viti di fissaggio di un rinvio



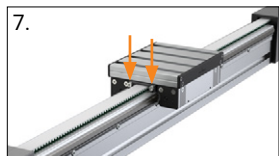
4. Estrarre e sostituire la cinghia



5. Rimontare il rinvio

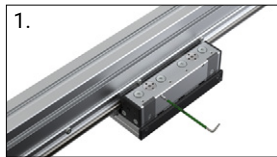


6. Montare il tendicinghia e serrare nuovamente il kit tendicinghia

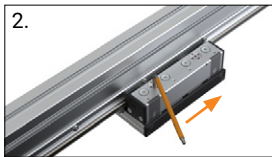


7. Serrare uniformemente entrambe le viti del tendicinghia e tendere il nastro a 32 Hz (lunghezza di riferimento 1 m).

Regolazione del carrello



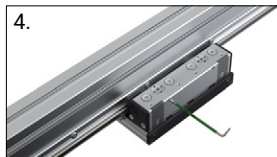
1. Allentare il grano per allentare il dado eccentrico.



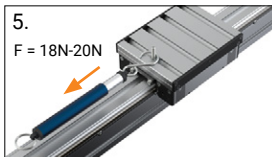
2. Lasciare che il rullo eccentrico si appoggi al binario guida senza esercitare forza fino a quando l'intero carrello non ha più alcun gioco.



3. Fissare l'eccentrico mediante il dado di bloccaggio e l'apposita chiave eccentrica



4. Serrare il grano per fissare il dado eccentrico.



5. Controllare il corretto funzionamento del carrello. Regolare senza cinghia montata sulla slitta.

11.3 Rulliera motorizzata

Tabella di manutenzione

Punto di manutenzione/attività	Intervallo di manutenzione	Informazioni
Installazioni elettriche	2 volte l'anno	ispezione visiva per danni e tenuta stagna
Cinghia di trasmissione Poly-V	1 volta ogni 3 mesi	ispezione visiva per danni (per esempio crepe o porosità)
Protezione dell'impugnatura Poly-V	1 volta ogni 3 mesi	controllare che la tenuta sia salda
collegamenti a vite dopo la prima messa in servizio	1 mese dopo la messa in servizio iniziale	controllare la tenuta
Conessioni bullonate	1 volta l'anno	controllare la tenuta
Sensore	all'occorrenza	rimuovere l'eventuale sporco presente

verifica dell'impianto elettrico da parte di un elettricista qualificato

1 volta l'anno

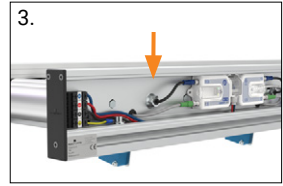
Sostituzione della cinghia Poly-V



1.
Rimuovere gli elementi
protettivi



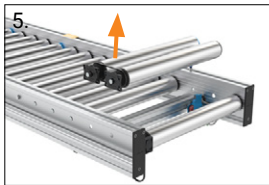
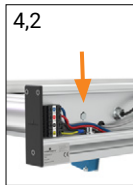
2.
Rimuovere i profili di
copertura da entrambi i lati



3.
Svitare il dado esagonale
e rimuovere eventuali
supporti di coppia (solo
per il rullo motore)



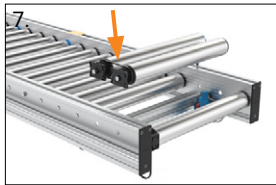
4.1
Spingere l'asse della molla
in direzione del rullo fino
alla fine della corsa



5.
Sollevare i rulli dai loro
alloggiamenti



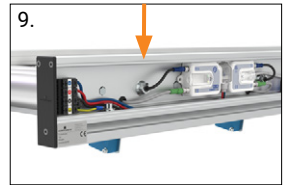
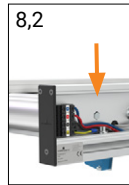
6.
Sostituire le cinghie
Poly-V



7.
Mettere i rulli nel loro
alloggiamento



8,1
L'asse della molla scatta
nel suo alloggiamento



9.
Fissare il dado esagonale
(ed eventuali supporti di
coppia) sull'uscita cavo
(50 Nm)



10.
Montare i profili di
copertura



11.
Chiedere a scatto gli
elementi di protezione



12. Smaltimento

Il prodotto contiene materiali preziosi (metalli, plastica, gruppi elettrici) che possono essere riciclati separatamente.

Al termine della vita utile, portare la macchina in un centro di smaltimento specializzato.

12.1 Cablaggio/schema di allacciamento

Si veda l'appendice.

13. Dichiarazione di conformità UE

In qualità di produttore della macchina, dichiariamo sotto la nostra esclusiva responsabilità che la macchina indicata di seguito è conforme alla normativa di armonizzazione dell'UE elencata di seguito. Come base per la conformità sono state utilizzate le norme armonizzate pertinenti dell'UE e, ove applicabili, ulteriori specifiche.

Produttore: Robotunits GmbH
Dr. Walter Zumtobel Strasse 2
6850 Dornbirn, AUSTRIA

Prodotto:

Normativa di armonizzazione pertinente (direttive):

2006/42/CE (09/06/2006) Direttiva macchine
2014/30/UE (29/03/2014) Direttiva compatibilità elettromagnetica

Norme armonizzate applicate:

EN ISO 12100:2010 Sicurezza delle macchine, principi generali di progettazione, Valutazione del rischio, riduzione del rischio;
EN 60204-1:2018 Sicurezza delle macchine e delle apparecchiature elettriche , parte 1: requisiti generali;
EN 619+ A1:2010 Trasportatore e sistemi - Requisiti di sicurezza e di compatibilità elettromagnetica per apparecchiature di movimentazione meccanica per trasportatori a carico unitario

Rappresentante autorizzato per la documentazione tecnica:

Robotunits GmbH
Dr. Walter Zumtobel
Straße 2
6850 Dornbirn, AU-
STRIA

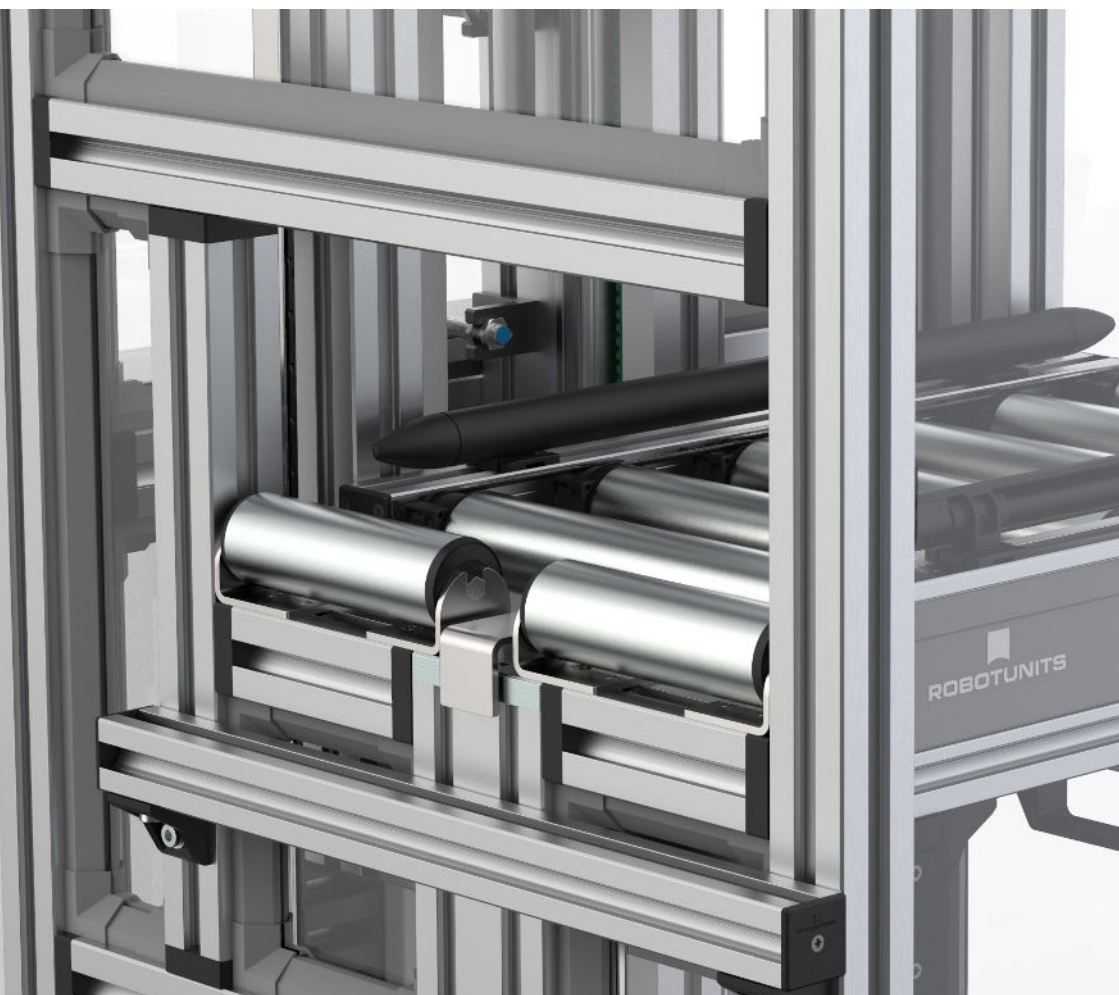
Firmato in nome e per conto di:

Robotunits GmbH



Dornbirn, 29/04/2022

Christian Beer
Amministratore delegato



Ci riserviamo il diritto di apportare modifiche tecniche in qualsiasi momento.
Non ci assumiamo alcuna responsabilità per gli errori di battitura e di stampa.

Austria • Germania • Svizzera • Italia • Francia • Spagna • Repubblica Ceca • USA • Australia