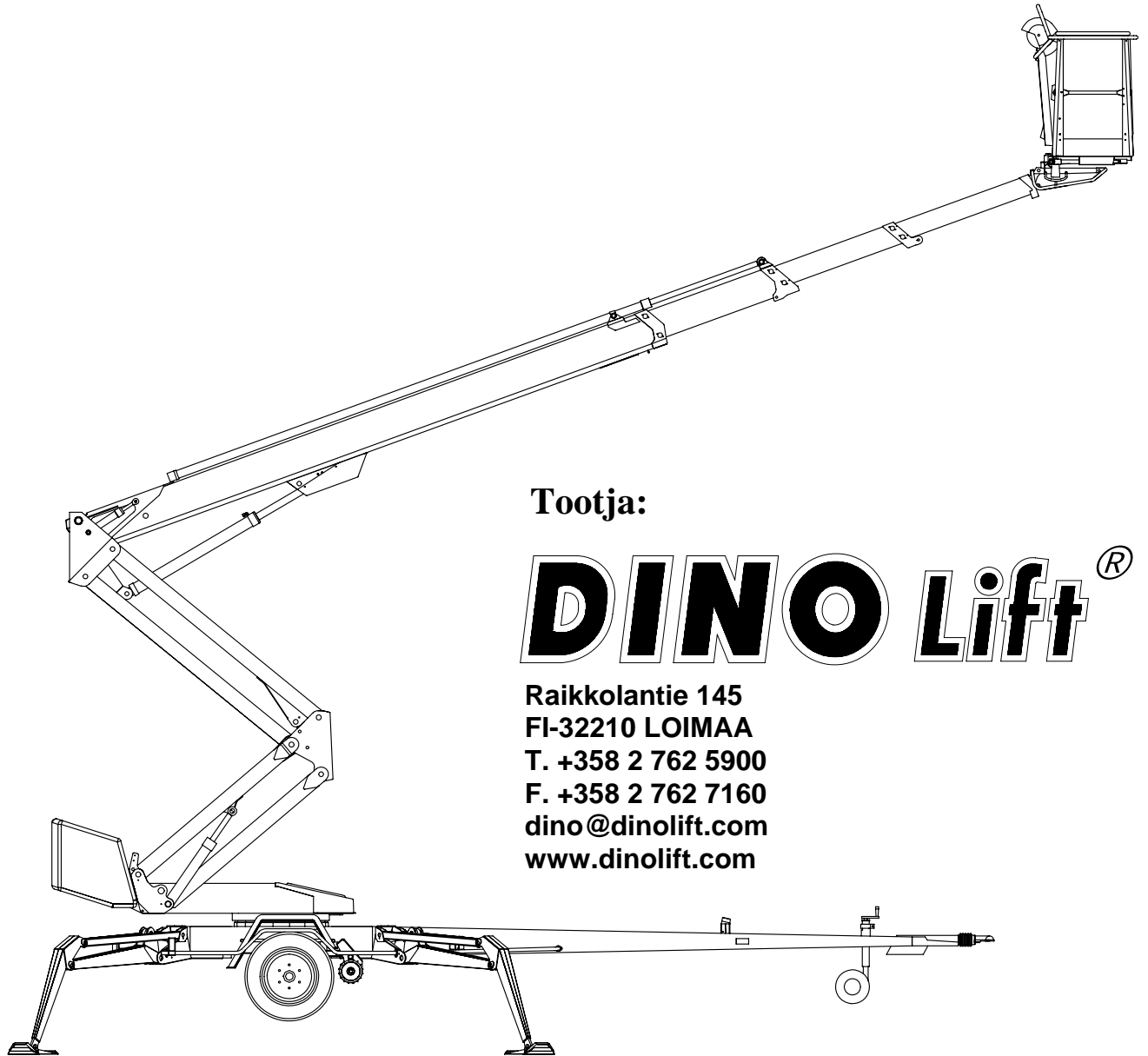


DINO[®] 260XTD

KASUTUSJUHEND



Tootja:

***DINO* Lift[®]**

Raikkolantie 145
FI-32210 LOIMAA
T. +358 2 762 5900
F. +358 2 762 7160
dino@dinolift.com
www.dinolift.com

Edasimüüja:

ESMANE KASUTUSJUHEND

SISUKORD

1	EÜ VASTAVUSDEKLARATSIOON.....	6
2	HAARDEULATUSE DIAGRAMM	7
3	MÕÕTJONIS.....	8
4	TEHNILISED ANDMED	9
4.1	ANDMESILDI VORM	9
4.2	MASINA ÜLDINE KIRJELDUS	10
4.3	MASINA SIHIPÄRASE KASUTUSE KIRJELDUS	10
5	ÜLDISED TURVAJUHISED	11
5.1	<u>!! OHUTU TÖÖ JUHISED!!</u>	13
6	KONTROLLIMINE.....	14
7	TÕSTUKI KONTROLLIMINE TÖÖKOHAL.....	15
8	TURVASEADMETE FUNKTSIONEERIMINE	16
9	JUHTIMISSEADMED.....	18
9.1	JUHTSEADMED ŠASSII JUHTIMISPAANEELIL	18
9.2	PLATVORMI JUHTIMISSEADMED	19
10	OHUOLUKORRAS / TÕSTUKI STABIILSUSE OHTUSATTUMISE KORRAL RAKENDATAVAD MEETMED.....	22
11	EKSPLUATATSIOONI ALUSTAMINE	23
11.1	PINNASE KANDVUSOMADUSED	23
11.2	MOOTORI KÄIVITAMINE.....	25
11.3	TUGIJALGADE JUHTIMINE ŠASSIILT	26
11.4	TUGIJALGADE JUHTIMINE PLATVORMILT	27
11.5	ŠASSII JUHTPAANEELI KASUTAMINE.....	28
11.6	PLATVORMI JUHTPAANEELI KASUTAMINE	29
11.7	SÕIDUSEADE	29
11.8	MASTI JUHTIMINE PLATVORMIST	31
11.9	MASTI JUHTIMINE ŠASSII JUHTPAANEELILT	31
11.10	TESTIGE FUNKTSIOONIPiIRI LÕPPLÜLITI RK4 TOIMIMIST	32
11.11	SÕIDUJUHISED	33
12	AVARIILANGETUSSEADE	35
13	SPETSIIFILISI JUHISEID TÕSTUKI KASUTAMISEKS TALVEL.....	37
14	PÄRAST TÖÖPÄEVA LÕPPU SOORITATAVAD TOIMINGUD.....	38
15	TÕSTUKI ETTEVALMISTAMINE TRANSPORDIASENDISSE VIIMISEKS.....	39
16	ÜHENDAMINE PUKSEERIVA VEOKIGA	40
17	HOOLDUS- JA KORRASHOIUJUHISED.....	41
17.1	ÜLDISED HOOLDUSJUHISED	41
17.2	JUHISED HOOLDUS- JA KONTROLLOPERATSIOONIDE LÄBIVIIMISEKS.....	42

DINO 260XTD

17.3	RATTAPIDURID JA -LAAGRID	43
17.4	MÄÄRDESKEEM	46
17.5	PIKAAJALINE HOIULEPANEK /SÄILITAMINE	47
17.6	TAGASIVOOLU- JA KOORMUSE REGULEERIMISKLAPID	48
17.7	TÖÖKORVI STABILISEERIMISSÜSTEEM	50
17.8	KORRALINE HOOLDUS	51
17.8.1	HAARDEULATUSE ALA PIIRIDE KONTROLLIMINE	56
17.8.2	HAARDEULATUSE ALA JA ÜLEKOORMUSKAITSE SEADMINE	58
18	JUHISED TÕSTUKI SEISUNDI KONTROLLIMISEKS	62
18.1	ESIMENE KONTROLL	62
18.2	TÕSTUKI KONTROLLAKTI NÄIDIS	63
18.3	IGAPÄEVANE KONTROLL VÕI KONTROLL ENNE KASUTUSELEVÕTTU	65
18.4	IGAKUINE, S.T. HOOLDUSKONTROLL	66
18.5	IGA-AASTANE, S.T. KORRALINE KONTROLL	67
18.6	SPETSIAALNE KONTROLL	70
18.7	KORRALISE HOOLDUSE KÄIGUS TEOSTATAV KOORMUSTEST	71
19	JUHISED VIGADE AVASTAMISEKS	72
20	ELEKTRILISTE KOMPONENTIDE FUNKTSIONEERIMINE	78
20.1	PEAJUHTIMISKESKUS (LCB), RELEED	78
20.2	PEAJUHTIMISKESKUS (LCB), LÜLITID	79
20.3	PEAJUHTIMISKESKUS (LCB), MUUD	80
20.4	JUHTIMISKESKUS (UCB), RELEED	81
20.5	JUHTIMISKESKUS (UCB), LÜLITID	81
20.6	JUHTIMISKESKUS (UCB), MUUD	82
20.7	ŠASSII JUHTIMISPAANEEL (CCB), LÜLITID (AVARIILANGETUSE FUNKTSIOONID)	82
20.8	ŠASSII JUHTIMISPAANEEL (CCB), MUUD	82
20.9	ŠASSII, MUUD	83
20.10	LÕPPLÜLITID	83
20.11	KÄÄNUSEADE (RU), MUUD	84
21	SÄHKÖKAAVIO 26323>	85
22	HÜDRAULIKAKOMPONENDID	104
23	HÜDROSKEEM	105

1 EÜ vastavusdeklaratsioon

EÜ vastavusdeklaratsioon masina kohta

Dinolift Oy
Raikkolantie 145
32210 Loimaa,

kes on andnud projekteerimisteenistuse juhile Seppo Kopule volitused tehnilise spetsifikatsiooni koostamiseks,

kinnitab, et

DINO 260 XTD tõstuk nr. YGC D260XT X X XXXXX

vastab masinate direktiiviga 2006/42/EÜ, selle muudatustega ja riiklike rakendusaktidega (VNA 400/2008) sätestatud nõuetele, ning lisaks madalpingedirektiiviga 2006/95/EÜ, direktiiviga 2000/14/EÜ ja elektromagnetilise ühilduvuse (EMC) direktiiviga 2004/108/EÜ sätestatud nõuetele.

Volitatud asutus nr. 0537

VTT
PL 1300
33101 Tampere
SUOMI

on väljastanud sertifikaadi nr VTT 177 / 524 / 09

Masina projekteerimisel on rakendatud järgmisi harmoniseeritud standardeid:

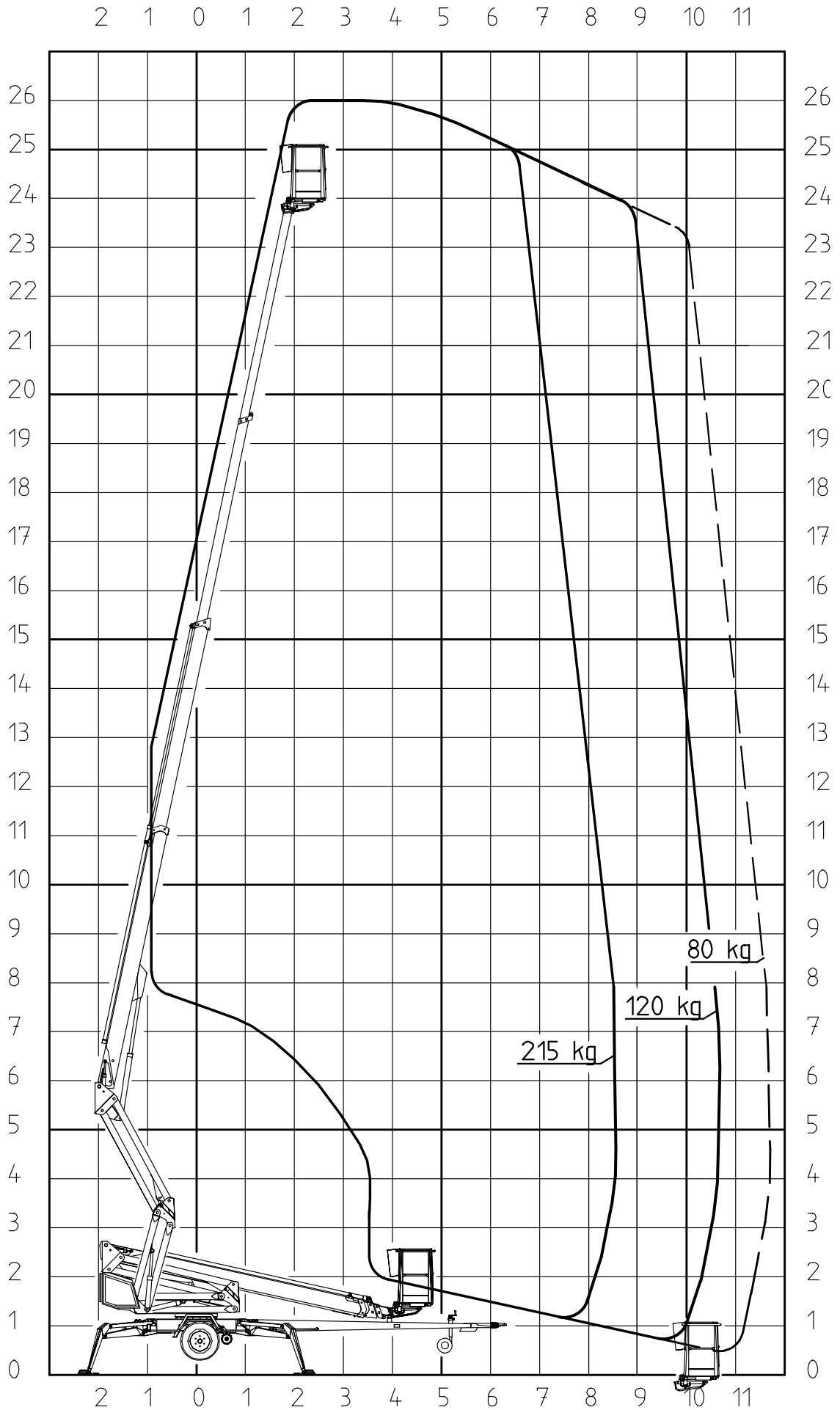
EN 280/A1+A2; DIN EN 60204-1/A1

Loimaa
(koht)

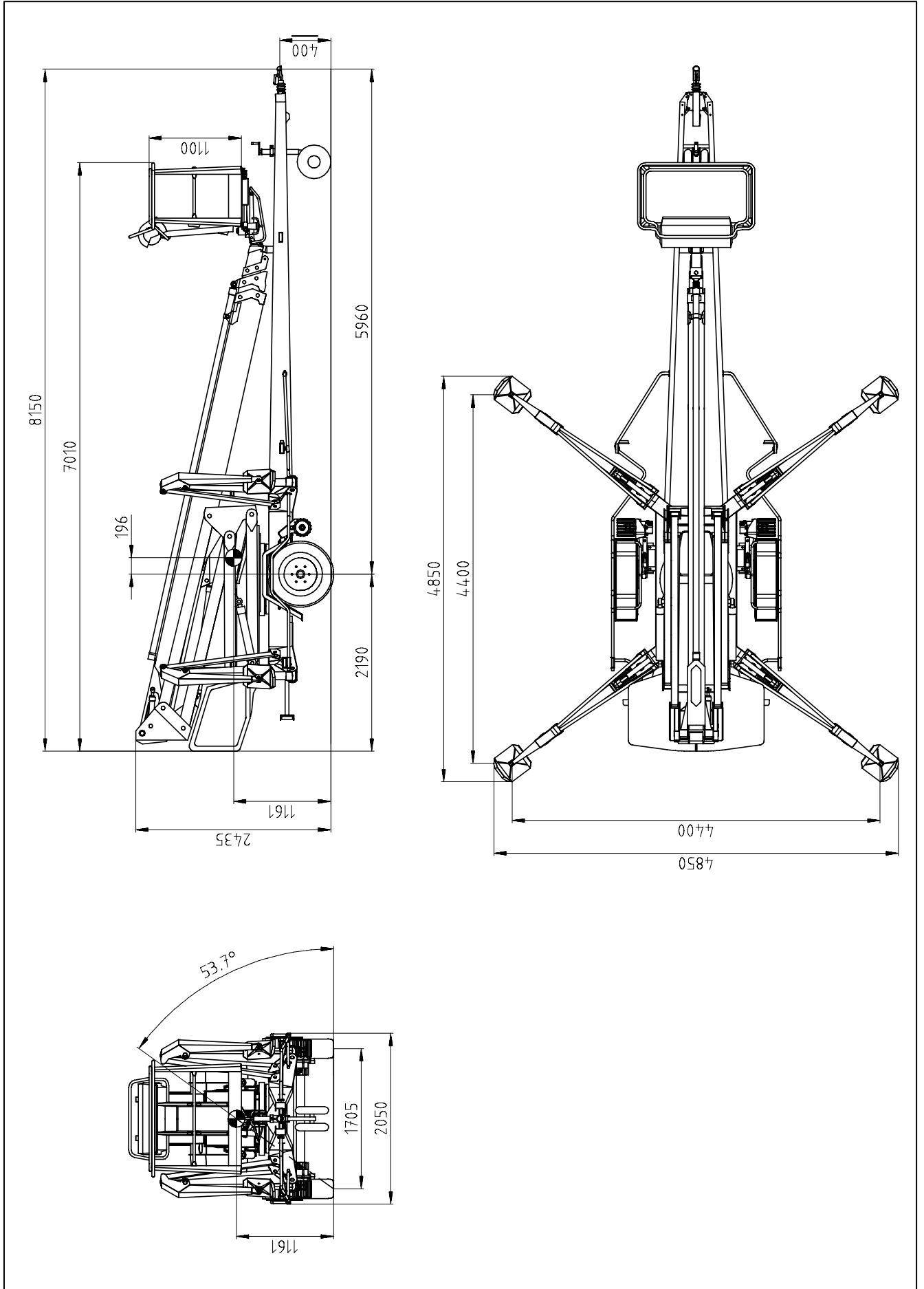
03.02.2012
(aeg)

(allkiri)
Seppo Kopu
Projekteerimisteenistuse juht
(nimi, ametikoht)

2 HAARDEULATUSE DIAGRAMM



3 MÕÕTJONIS



4 TEHNILISED ANDMED

Max. töökõrgus	26,0 m
Max. platvormi kõrgus	24,0 m
Max. ulatus külgsuunas	11,7 m
Masti pööre	piiranguteta
Tööplatvormi kääne	90°
Käändeulatus	vt. haardeulatuse diagramm
Toestuse laius	4,40 m
Transpordilaius	2,05 m
Transpordipikkus	8,11 m
Transpordikõrgus	2,43 m
Kaal (ilma agregaadita)	3 495 kg
Maksimaalne lubatud platvormi koormus	215 kg
Maksimaalne lubatud inimeste poolt tekitatud külgkoormus	2 inimest + 55 kg
Maksimaalne lubatud inimeste poolt tekitatud külgkoormus	400 N
Maksimaalne lubatud šassii kalle	±0,3°
Maksimaalne lubatud tuule kiirus töö ajal	12,5 m/s
Minimaalne lubatud kasutustemperatuur	- 20°C
Tugijalgade maksimaalne võimalik toetusjõud	22 800 N
Platvormi mõõdud	0,7 x 1,3 m
Mäkketõusuvõime	25 %
Töövõimsus:	
- juhtmevool:	230V/ 50Hz/ 16A
- Helirõhu tase	Alla 70 dB
- sisepeõlemismootor	9,6 kW (13 hv)/ 3600 r/min
- Helirõhu tase	Alla 82 dB
Pistikupesad platvormis	230V/ 50Hz/ 10A

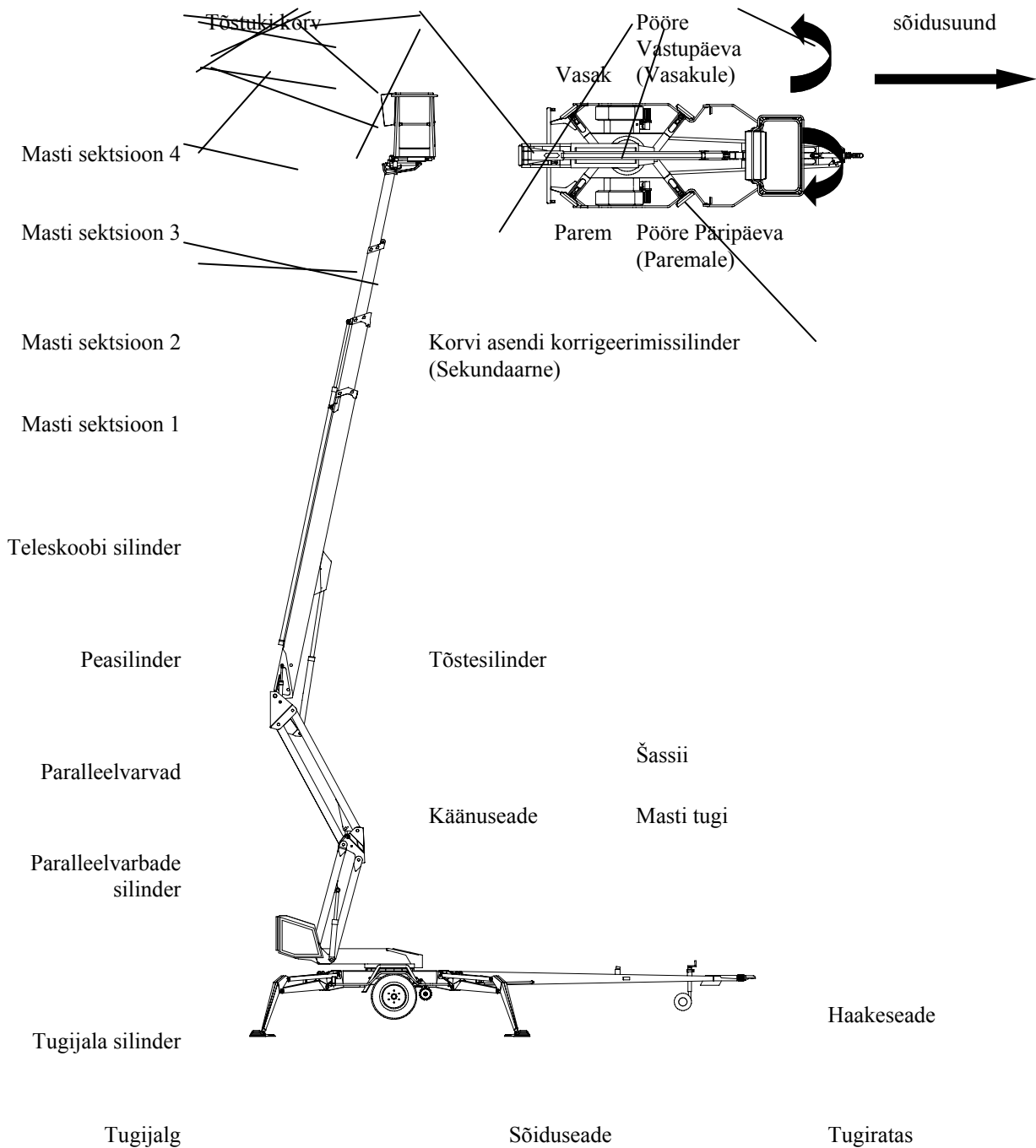
4.1 Andmesildi vorm

Type	DINO	Manufacturer	DINO Lift®
Year of manufacture		Address of manufacturer	Raikkolantie 145 32210 Loimaa FINLAND
Number of manufacture			CE
Weight kg		Max. load	215 kg
Max. load of persons	2	Additional load	55 kg
Max. side force	400 N	Max. inclination of chassis	0,3°
Voltage	230 V	Frequency	50 Hz
Min. operating temperature	-20 °C	Max. wind force	12,5 m/s

54.516

4.2 Masina üldine kirjeldus

Käesoleval leheküljel käsitletakse tõstuki olulisimate osade nimetusi ja mõisteid, mida on käesolevas kasutusjuhendis edaspidi kasutatud.



4.3 Masina sihipärase kasutuse kirjeldus

Tõstuk on mõeldud üksnes inimeste ja tööriistade tõstmiseks ning kasutamiseks tööplatvormina lubatud tööplatvormi kandevõime ja tööulatuse piires (vt tehniliste andmete tabelit ja tööulatuse diagrammi).

Sihipärane kasutus hõlmab ka:

- Kõigi kasutusjuhendis sisalduvate juhiste järgimine
- Kontrollimis- ja hooldustööde teostamine

5 ÜLDISED TURVAJUHISED

Enne kasutuselevõttu tutvuge seadme kasutusjuhendiga!

Hoidke käesolevat kasutusjuhendit tõstukis selleks mõeldud hoiupaigas. Kandke hoolt ka selle eest, et kõik seadme kasutajad nende juhenditega tutvuksid. Juhendage uusi kasutajaid ja järgige täpselt kõiki valmistaja poolt antavaid näpunäiteid.

Tehke endale selgeks kõik turvalisusega seotud juhised.

Alati, kui võtate tõstuki auto tagant lahti, asetage rataste alla kiilud.

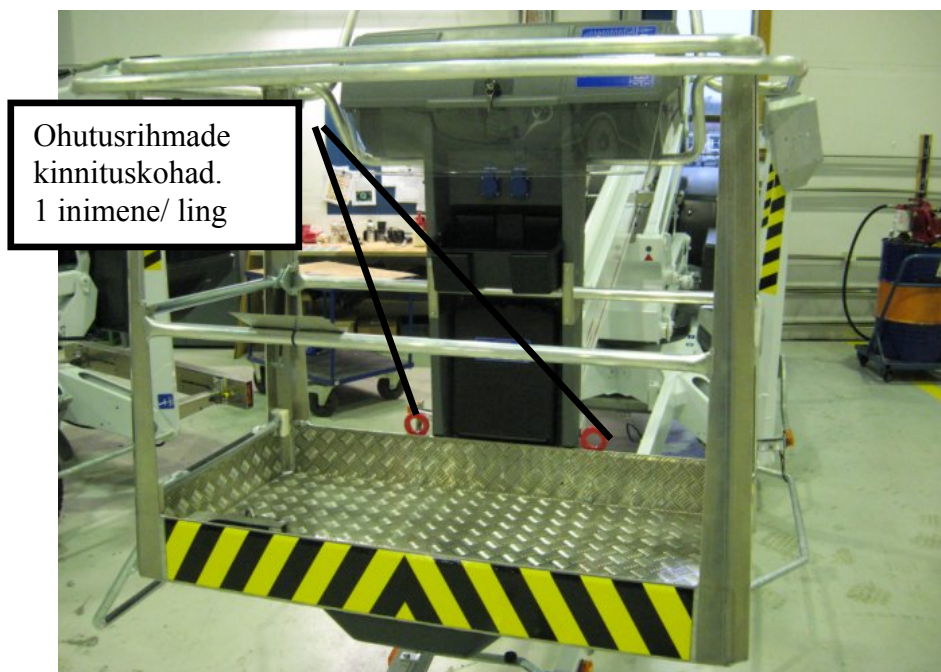
Seadet võib kasutada ainult selleks väljaõppe saanud ja seadet hästi tundev üle kaheksateistkümne aastane isik, kellel on selleks tööandja kirjalik luba.

- Tööplatvormis võib viibida maksimaalselt kaks (2) inimest ja maksimaalselt viiekümne viie (55) kilo raskune lisakoormus, samas ei tohi inimeste ja koorma kogumass ületada kahtsadat viitteistkümmet (215) kilo.
- Tööplatvormi võib kasutada ainult siis, kui šassii on hästi toetud ja rattad on maast lahti.
- Šassii toetamisel tuleb arvestada aluse kandevõimet ja kallakut.
- Pehmel pinnasel tuleb kasutada tugijalgade all piisavalt suuri ja kandvaid lisaplaate. Lisatugede valimisel tuleb pidada silmas, et metallist tugijalg ei tohi hakata selle pinnal libisema.
- Seadet tohib transportida ühest kohast teise ainult transpordiasendis, samuti ei tohi platvormis olla transpordi ajal koormat ega inimesi.
- Eksploatatsiooni käigus tuleb võtta arvesse ka selliseid ilmastikutegureid nagu tuul, nähtavus, vihm, vastasel korral võivad need tõstetööde ohutust negatiivselt mõjutada.

Tõstuki kasutamine on keelatud, kui

- temperatuur langeb alla - 20 °C või
- tuule kiirus on suurem kui 12,5 m/s

KAITSKE OMA KÕRVAKUULMIST – TÖÖTAVA AGREGAADI MÜRATASE 82 dB KASUTAGE OHUTUSRIHMU!



DINO 260XTD

Redelite, kõrgendite ja muude konstruktsiooni kasutamine tööplatvormis on keelatud.

Tööplatvormist ei tohi loopida esemeid.

Tõstukit ei tohi kasutada eri tasandite või korruste vaheliseks kauba või inimeste transportimiseks.

Ohutusvahendeid ei tohi muuta kasutuskõlbmatuks.

Enne platvormi langetamise alustamist veenduge, et alus on tühi.

Ärge laske tööplatvormi maha ega asetage seda konstruktsioonidele, nii väldite platvormi vigastusi.

Kui te töötate tiheda liiklusega piirkonnas tuleb tõstuki tööpiirkond selgelt märgistada kas märgutulede või piirete abil.

Ärge unustage ka liikluseeskirjade nõudeid.

Olge ettevaatlik, kui tööpiirkonnas on pinge all olevaid õhuliine, järgige minimaalseid lubatud kaugusi:

Pinge	Minimaalne kaugus all (m)	Minimaalne kaugus külgsuunas (m)
100 -400 V rippkaabel	0,5	0,5
100 -400 V avakaabel	2	2
6 -45 kV	2	3
110 kV	3	5
220 kV	4	5
400 kV	5	5

Tõstuk peab olema puhas kasutuse turvalisust ohustavast ja konstruktsiooni kontrollimist raskendavast mustusest.

Seadet tuleb regulaarselt hooldada ja kontrollida.

Hooldus- ja remonditöid võib teostada ainult isik, kellel on piisavad professionaalsed oskused ja kes tunneb hästi tõstukite hooldus- ja remondijuhiseid.

Defektse tõstuki kasutamine on tingimusteta keelatud.

Kasutaja peab saama tootjalt juhised ja heakskiidu kõigi spetsiifiliste töömeetodite või töötingimuste kohta, mida tootja pole kasutusjuhendis määratlenud.

Seadet ei tohi muuta ilma tootja nõusolekuta ega kasutada tingimustes, mis ei vasta tootja poolt kehtestatud nõuetele.

5.1 **!! Ohutu töö juhised!!**

- Platvormil töötades kasutage ohutusrihmu.
- Kasutage kõrvaklappe, kui agregaat (lisavarustus) juhitakse šassii juhtimispaneelilt. Helirõhu tase 82 dB.
- Ärge võtke kunagi koormat ülevalt.
- Tõstuki kasutamine on keelatud temperatuuril alla -20°C või kui tuule kiirus on üle 12,5 m/s.
- Olge ettevaatlik, kui tööpiirkonnas on pinge all olevaid elektriliine.
- Korvtõstukit EI tohi kasutada koorma tõstmiseks.
- Veenduge alati pinnase kandvuses.
- Enne tugijalgade kasutamist veenduge, et tugijalgade liikumistee on vaba.
- Veenduge, et siis, kui tõstuk toetub tugijalgadele, on rattad maast lahti.
- Kontrollige alati loodi abil, et masin seisab loodis.
- Veenduge, et tugijalad ei hakka kallakpinnal libisema.
- Veenduge alati, et tööpiirkonnas pole kõrvalisi isikuid. Muljumisoht pöörlevate ja statsionaarsete konstruktsiooniosade vahele jäämisel.
- Väljumine liikuvalt tööplatvormilt või liikuvale tööplatvormile sisenemine on keelatud.
- Maksimaalne lubatud maapinna kallak sõidu ajal on 5%. Ühest kohast teise sõitmisel üritage alati paikneda masina kohal.
- Kui juhite käänuseadme juhtimiskeskusest, jälgige, et ei jääks tugijalgade või muude selliste konstruktsiooniosade vahele, mis ei pöördu koos mastiga.
- Kui mast on täiesti alla langetatud, veenduge, et see ei pörka pööramisel vastu selliseid konstruktsiooniosi, mis ei pööra koos mastiga.
- Enne kasutamise alustamist veenduge alati, et hoiatusseadmed ja avariilangatuse süsteem on töökorras.
- Ärge võtke tööplatvormile suure pindalaga tööriistu või tarvikuid. Suurenenud tuulekoormus võib ohustada masina stabiilsust.
- Jälgige, et tõstuk oleks alati puhas mustusest, lumest ja jääst.
- Kandke hoolt selle eest, et tõstuk oleks enne kasutuse alustamist kontrollitud ja hooldatud.
- Ärge kunagi kasutage mittetöökorras tõstukit.
- Ärge töötage tõstukil üksinda. Töö ajal peab masina juures all olema alati teine töötaja, kes saab avariiolukorras abi kutsuda.

6 KONTROLLIMINE

Seadmeid tuleb kontrollida põhjalikult vähemalt kord kaheteistkümne (12) kuu vältel.

Seadet on lubatud kontrollida ainult vastavat tehnilist väljaõpet omav ja seadme konstruktsiooniga tuttav isik.

Ülevaatuse kohta tuleb koostada protokoll, mida hoitakse töstuki juures selleks ettenähtud kohas.

Seadet tuleb regulaarselt hooldada kogu selle kasutusea vältel.

Ülevaatus tuleb teostada kaheteistkümne (12) kuu möödudes sellest kalendrikuust, mille ajal viidi läbi esimene või eelmine korraline kontroll.

Kui masinat kasutatakse eriti rasketes tingimustes, tuleb korralist ülevaatus teostada sagedamini.

Korralise ülevaatuse käigus kontrollitakse tösteseadmete konstruktsiooni ja sellega seotud ohutus- ja tööseadmete üldise korrasoleku väljaselgitamiseks, erilist tähelepanu tuleb pöörata ohutuse seisukohast tähtsatele muudatustele.

Korralise ülevaatuse käigus tuleb välja selgitada ka see, millises ulatuses annavad eelmise ülevaatuse järel antud juhised või kasutuse käigus omandatud kogemused põhjust rakendada meetmeid ohutuse parandamiseks.

TÄHELEPANU! Esmajoones tuleb täita siseriiklikku seadusandlust!

Täpsemad korralist ülevaatus ja hooldust puudutavad juhised leiate osast: "Hooldus- ja korrashoiujuhised".

7 TÕSTUKI KONTROLLIMINE TÖÖKOHAL

1. Üldised põhimõtted

- Kas tõstuk sobib antud töö teostamiseks?
- Kas tõstuki eksploatatsiooninäitajad on piisavad? (haardeulatus, koormus jne.)
- Kas tõstuki tööks valitud koht on turvaline?
- Kas töökoha valgustus on piisav?

2. Dokumendid

- Kas antud tõstuki kasutus- ja hooldusjuhend on tõstukiga kaasas? (Valmistaja juhend)
- Kas tõstukile on teostatud nõutavad kontroll- ja hooldusoperatsioonid ja kas kontrolli käigus avastatud puuduste osalt on tehtud märge nende kõrvaldamise kohta? (Ülevaatuse protokoll)

3. Konstruktsioon (Visuaalne kontroll ja funktsioonide testimine)

- Tõstuki üldine seisund
- Juhtseadmete funktsioneerimine ja kaitse
- Avariiseiskamine, helisignaal ja lõpplülitid
- Elektriseadmed ja -juhtmestik
- Õlilekked
- Koormust puudutav markeering ja tähised

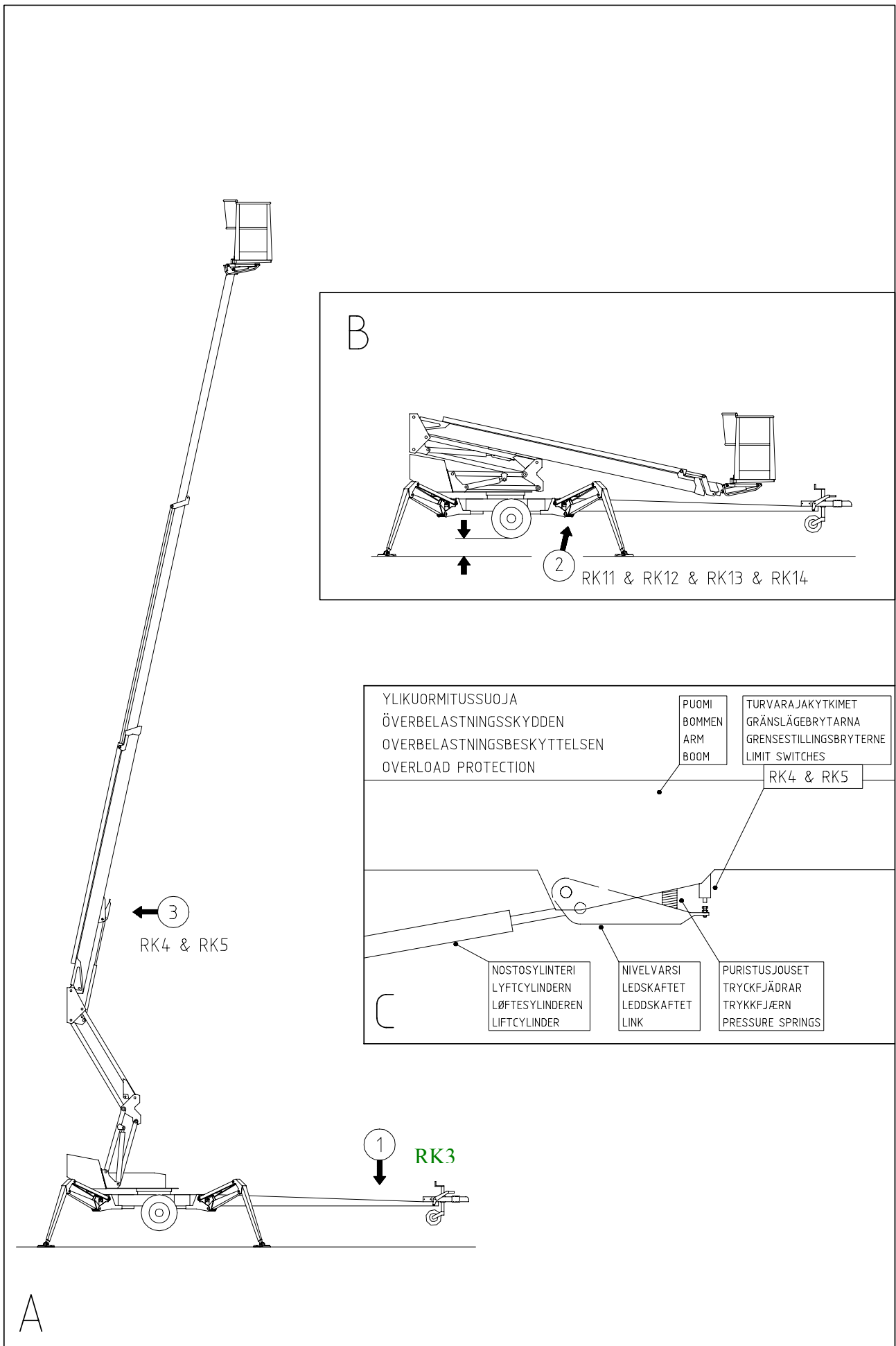
4. Operaator

- Kas tõstuki operaatori vanus on tööks piisav?
- Kas tõstuki operaator on saanud nõutava väljaõppe?

5. Spetsiifilised momendid töökohal

- Kas töökohast või töö iseloomust johtuvalt esineb on selliseid tegureid, mille kohta on kehtestatud täiendavaid nõudeid?

8 TURVASEADMETE FUNKTSIONEERIMINE



1. Masti tõstmine (Joonis A)

Lõpplüliti **RK3** takistab tugijalgade ja sõiduseadme kasutamist, kui mast on tõstetud transpordialuselt. Lüliti paikneb veotiislil masti toe peal

2. Tugijalad (Joonis B)

Tõstuki kõik tugijalad peavad olema toetusasendis enne, kui alustate masti tõstmist. Veenduge, et rattad on maast lahti.

Lõpplülitid **RK11**, **RK12**, **RK13** ja **RK14** paiknevad tugijalgades.

3. Haardeulatuse piir ja ülekoormuskaitse (Joonised A ja C)

Lõpplülitid takistavad tõstuki ülekoormamist. Kui on saavutatud etteantud haardeulatus, katkestab haardeulatuse lõpplüliti **RK4** teleskoobi liikumise väljapoole ja masti liikumise alla.

Ülekoormuskaitse **RK5** on reservkaitse, mis toimib siis, kui RK4 mingil põhjusel ei funktsioneer. Siis, kui RK4 katkestab liikumise, hakkab vilkuma punane tuli ja sumisti hakkab tööle. Punase tule põledes võib tõstukit liigutada ainult selliselt, et selle organid jäävad haardeulatuse piiridesse.

Ülekoormuskaitse RK5 kindlustab RK4 funktsioneerimist, lülitades samaaegselt sisse platvormi sumisti, märgutuli hakkab vilkuma suurema sagedusega.

Ülekoormuskaitse RK5 kindlustab RK4 funktsioneerimist, lülitades samaaegselt sisse platvormi sumisti, märgutuli hakkab vilkuma suurema sagedusega.

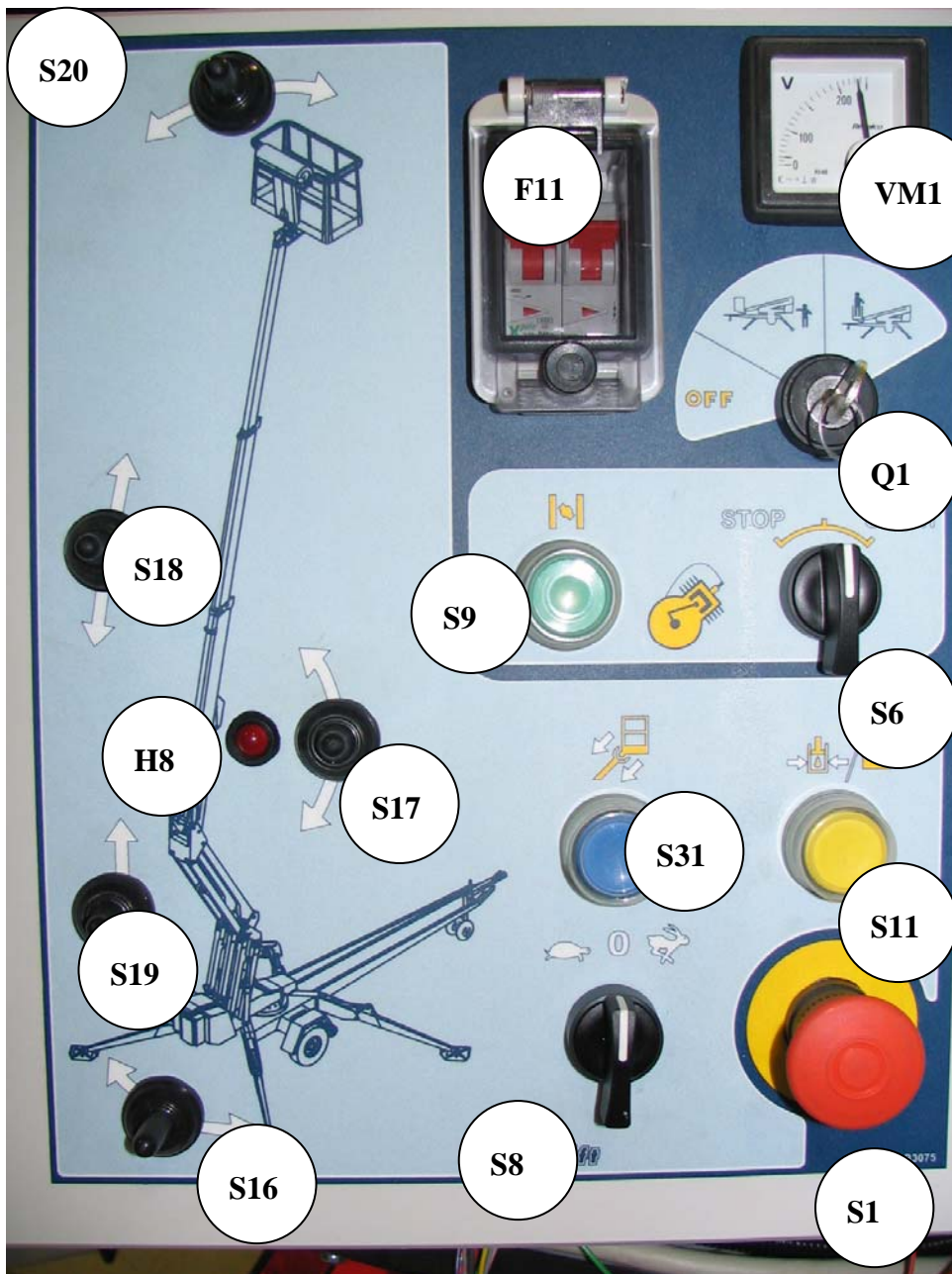
4. Avariiseiskamise nupp peatab masina liikumise viivitamatult ja lülitab välja jõuseadme.

Avariiseiskamise nupp tuleb enne jõuseadme käivitamist üles tõsta.

Veenduge, et kaitseadised on töökorras.

9 JUHTIMISSEADMED

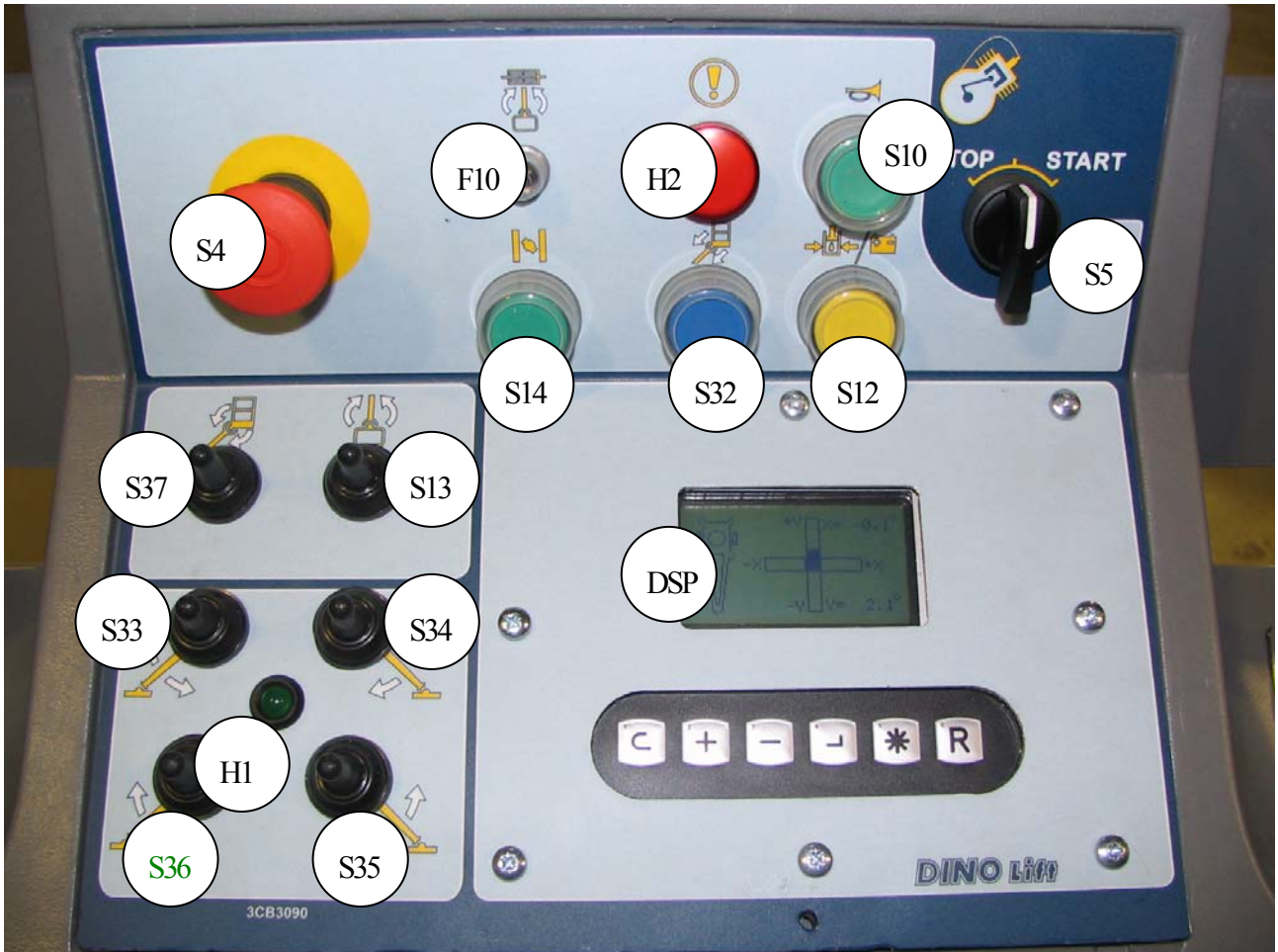
9.1 JUHTSEADMED ŠASSII JUHTIMISPANEELIL



F11	Platvormi pistikupesa sulavkaitse
H8	Haardeulatuse kontrolli kaitselõpplüli märgutuli
Q1	Kasutuskoha ümberlüli.
S1	Avariiseiskamise nupp
S6	Sisepõlemismootori käivitus- ja seiskamislüli
S8	Masti liikumiskiiruse ümberlüli
S9	Sisepõlemismootori õhuklapi nuppu
S11	Avariilangetusmootori käivitusnupp
S16	Masti pööre vasakule/paremale
S17	Masti tõstmine ja langetus
S18	Teleskoop sisse-välja
S19	Liigendihoovastik üles ja alla
S20	Platvormi stabiliseerimine ette ja taha
VM1	Võrgupinge voltmeeter

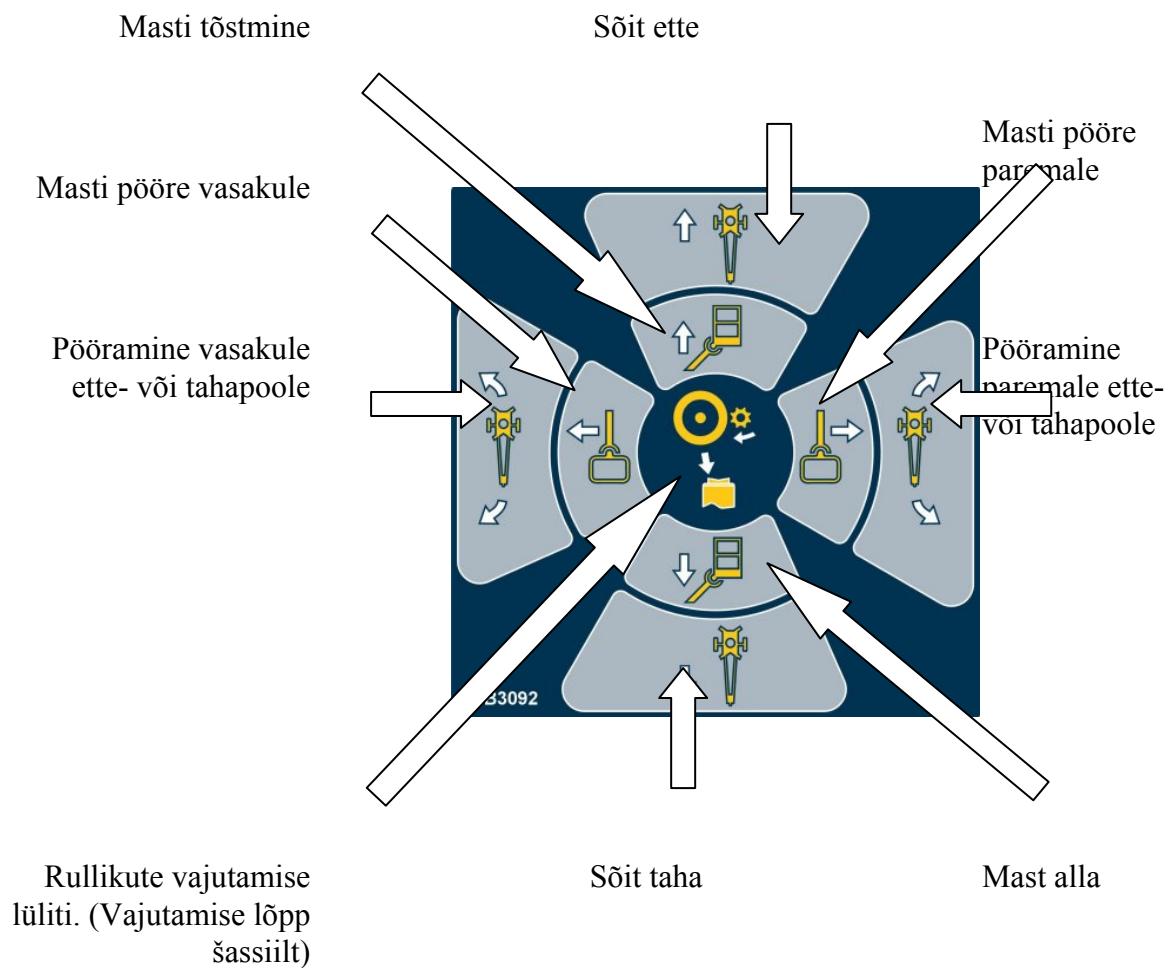
9.2 PLATVORMI JUHTIMISSEADMED

Enne, kui alustate platvormi juhtimisseadmete kasutamist sulgege šassii juhtimispaneeli kaas.



DSP	Kuvar
H1	Tugijala lõpplüüti märgutuli
H2	Hoiatav märgutuli
F10	Korvi pööramise automaatsulavkaitse
S5	Sisepõlemismootori käivitus- ja seiskamislüliti
S4	Avariiseiskamise nupp
S10	Helisignaali juhtimisnupp
S12	Avariilangetuse juhtimisnupp
S13	Platvormi käänu vasakule ja paremale
S14	Sisepõlemismootori õhuklapi juhtimisnupp
S33	Tugijala 1 tõstmine ja langetus
S34	Tugijala 2 tõstmine ja langetus
S35	Tugijala 3 tõstmine ja langetus
S36	Tugijala 4 tõstmine ja langetus
S37	Platvormi stabiliseerimine ette ja taha

17. Juhtkang JSR (parempoolne)



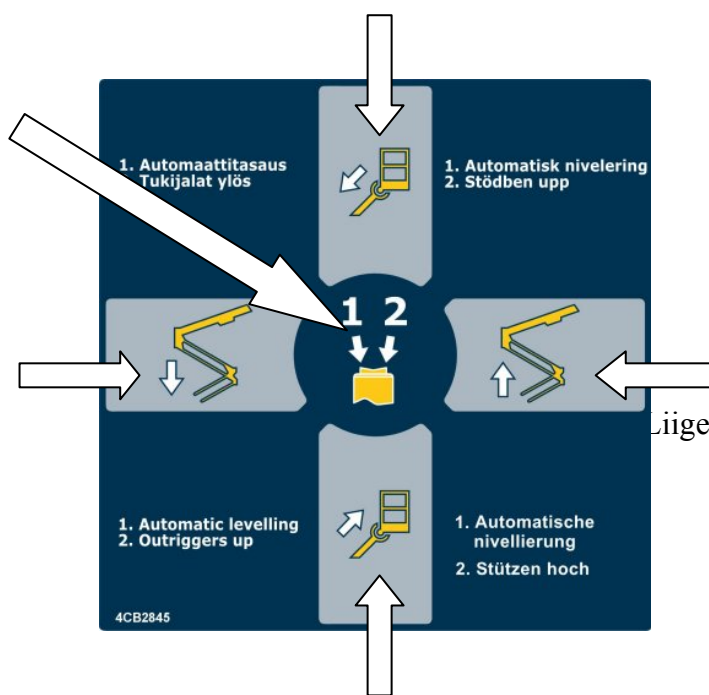
19. Juhtkang JSL (vasakpoolne)



Teleskoobi sissetõmbenupp

1. Automaatne stabiliseerimine
2. Tugijalad üles (lisavarustus)

Liigendihoovastik alla



Liigendihoovastik üles

Teleskoop välja

10 OHUOLUKORRAS / TÕSTUKI STABIILSUSE OHTUSATTUMISE KORRAL RAKENDATAVAD MEETMED

Stabiilsuse vähenemise põhjuseks võib olla tõstuki viga, tuul või muu kõrvaline jõud, tõstuki all oleva pinnase kandevõime vähenemine või tõstuki puudulik toestamine. Stabiilsuse vähenemine ilmneb tavaliselt tõstuki kalde näol.

KUI TÕSTUKI STABIILSUS ON OHUSTATUD

1. Juhul, kui teil on piisavalt aega, üritage välja selgitada stabiilsuse vähenemise põhjused ja selle suund. Teavitage töötsoonis olijaid helisignaaliga hädaohust.
2. Võimaluse korral vähendage korvis olevat koormat.
3. Tõmmake teleskoop sisse, et külghaare avariilise langetamise ajaks väheneks. Vältige järske liigutusi.
4. Keerake mast ohutsoonist eemale, s.t. suunda, kus tõstuki stabiilsus on normaalne.
5. Laske mast alla.

Kui stabiilsus on vähenenud tõstukis ilmnenu vea tõttu, kõrvaldage viga viivitamatult.

Ärge kasutage tõstukit enne, kui viga on kõrvaldatud ja tõstuki seisund on kontrollitud.

ÜLEKOORMUSE KORRAL

1. Juhul, kui teil on piisavalt aega, üritage välja selgitada stabiilsuse vähenemise põhjused ja selle suund. Teavitage töötsoonis olijaid helisignaaliga hädaohust.
2. Võimaluse korral vähendage korvis olevat koormat.
3. Tõmmake teleskoop sisse, et külghaare avariilise langetamise ajaks väheneks.
4. Kui ülekoormus on kadunud, süttib roheline tuli. Pärast seda võib masinat kasutada tavapärasel viisil.

KUI ENERGIATOIDE KATKEB (elektrimootor/ sisepelemismootor)

1. Kasutage masti langetamiseks avariilangetusüsteemi (vt peatükk „Avariilangetusüsteem“).
2. Selgitage välja energiatoite katkemise põhjus.

KUI RIKKE AJAL EI TOIMI KA AVARIILANGETUSE SÜSTEEM

1. Juhul, kui avariilangetusüsteem ei toimi, püüdke tõmmata endale teiste tööpiirkonnas töötavate inimeste tähelepanu või kutsuge telefoni teel abi, et taastada tõstuki normaalseks tööks vajalik energiatoide, avariilangetusüsteemi taaskäivitamiseks, näit. aku vahetamisega, või selleks, et tõstuki saaks muul viisil nii palju töökorda, et tööplatvormil oleva inimese saaks alla maapinnale tuua.

Alati, kui alustate tööd tõstukiga veenduge kõigepealt, et avariilangetusüsteemi aku on töökorras (vt peatükk „Šassii juhtpaneeli kasutamine“).

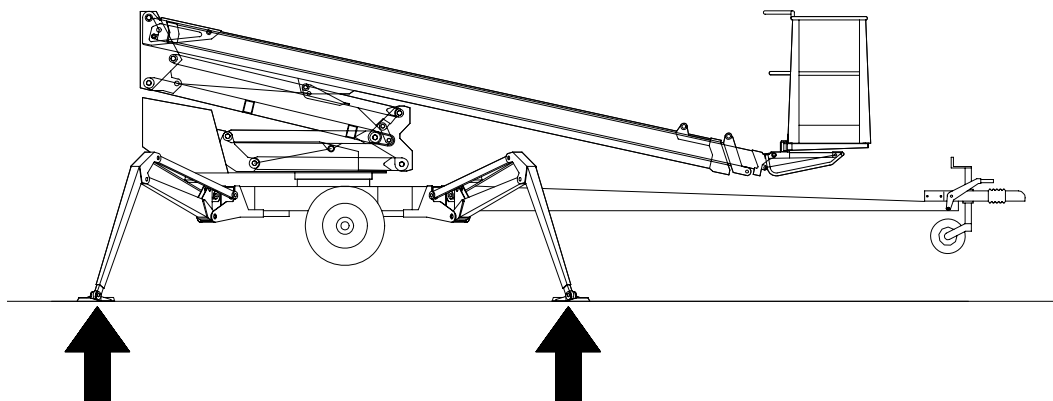
11 EKSPLOATATSIOONI ALUSTAMINE

11.1 Pinnase kandvusomadused

- veenduge, et masina all olev pinnas on piisavalt tasane ja kõva, nii et tõstuk seisaks kindlalt horisontaalasendis

Pinnase tüüp	Pinnase tihedus	Lubatud surve pinnasele	
		P	kg/cm ²
Kruus	Väga tihe struktuur	6	
	Keskmiselt tihe struktuur	4	
	Sõmer struktuur	2	
Liiv	Väga tihe struktuur	5	
	Keskmiselt tihe struktuur	3	
	Sõmer struktuur	1,5	
Peen liiv	Väga tihe struktuur	4	
	Keskmiselt tihe struktuur	2	
	Sõmer struktuur	1	
Savi ja muda	Tihe (väga raskesti vormitav)	1,00	
	Keskmiselt tihe (raskelt vormitav)	0,50	
	Pehme (hõlpsasti vormitav)	0,25	

- kasutage piisavalt suuri ja tugevaid lisaplaate tugijalgade all, kui töötate pehmel pinnasel.

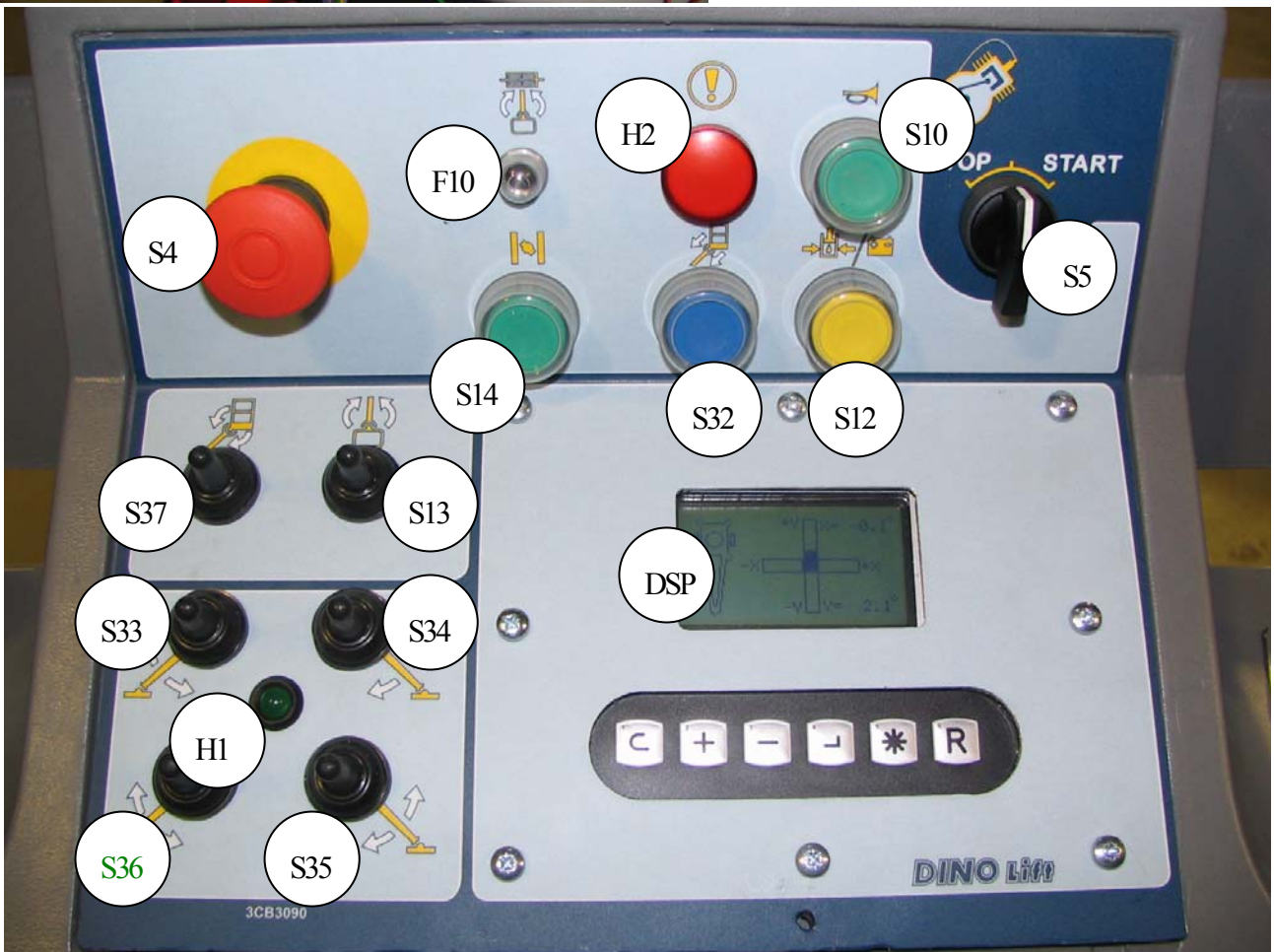
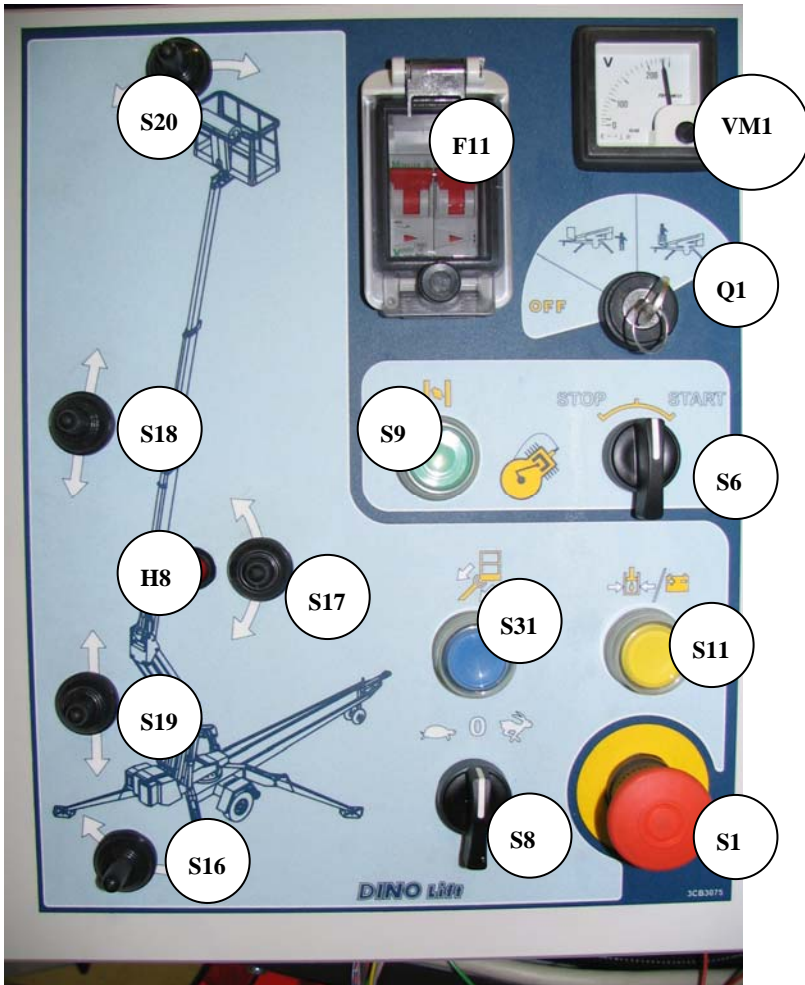


- võtke arvesse jää, võimalike sademete ja aluspinnase kallaku mõju toetusele (veenduge, et tugijalad ei hakka alusel libisema)
- tõstuki kasutamine on keelatud, kui tõstuk pole korralikult toetatud ega seisa horisontaalselt

2. Tõstuk sõidab omal jõul või veetakse kontrollitud töökohale

- lülitage sisse seisupidur.
- võtke tõstuk veoki küljest lahti.

DINO 260XTD



11.2 Mootori käivitamine

Kontrollige kõigepealt, et aku massilüliti on sisse lülitatud.

- Massilüliti asub šassii juhtimispaneeli ülemises osas.

Valige lülitiga Q1 juhtimise koht.

Kontrollige aku seisundit avariilangatussüsteemi funktsioneerimise kontrollimiseks; avariilangatussüsteemi mehhanism peab hakkama avariilangatuse nupu vajutamisel pöörlema.

A. KÄITAMINE VAHELDUVVOOLUGA

- ühendage toitekaabel vooluallikaga
- pinge peab olema 230 VAC (-10%/ +6%), sagedus 50 Hz elektrimootori maksimaalkoormuse juures (ühenduskaabli pikkus omab mõju)
- sulavkaitse 16A

Elektrimootori käivitamine:

1. Tugijalgade juhtimine šassiilt: kui lüliti S47 on asendis 1 ja valitakse mõni liikumissuuna lülititest S41-S44 või S48 (joonis järgmisel leheküljel).
 2. Masti juhtimine šassii juhtpaneelilt: kui samaaegselt on lülitiga S8 valitud masti ja noole liikumiskiirus ja lülititega S16-S20 on valitud mõni liikumissuund.
 3. Juhtimine platvormilt: kui pedaal on ühendatud ja valitud on mõni liikumissuundadest
- Mootor seiskub pärast liigutuse sooritamist 5 sekundi möödumisel

B. SISEPÕLEMISMOOTORI KÄITAMINE (AGREGAAT)

- veenduge, et kütusepaagis on piisavalt kütust
- avage kütusekraan ja lülitage vajadusel käivitamise ajaks eraldi nupuga (šassii juhtpaneelilt lülitiga S9 ja platvormilt lülitiga S14) sisse õhuklapp, seejärel käivitage mootor šassii juhtpaneelilt kipplülitiga S6 või platvormilt kipplülitiga S5
- seadke pöörlemisagedus mootori pöörlemisageduse reguleerimishoovaga sobivaks (bensiinimootoriga masin)

- **Kui aku on tühi**, siis tuleb agregaadil käivitamiseks tõmmata käivitusnööri ja vajutada samaaegselt agregaadil ees olevat nuppu. Lüliti Q1 peab olema šassiilt juhtimise asendis.

Tõmmake käivitusnööri seni, kuni tunnete takistust, seejärel tõmmake nööri järsult. Hoidke nuppu all ca minuti jooksul, et aku end täis laeks.

Ärge laske nööri käepidet käest lahti nii, et see pörkab tagasi vastu mootorit.

- seadke pöörlemiskiirus keskmisele kiirusele

Laske sise põlemismootoril käia piisavalt ka operatsioonide vaheajal, kuna aku laeb ainult siis, kui sise põlemismootor käib.

- Mootor seiskub, kui keerata lüliti S5 või S6 asendisse Stop.
- **Sulgege kütuseklapp**, kui seiskate sise põlemismootori.

Tähelepanu! Seadme pukseerimise ajal peab kütuseklapp olema suletud.

Lisateavet sise põlemismootori generaatori funktsioonide kohta leiate eraldi hooldus- ja kasutusjuhendist.

C. KÄITAMINE DIISELMOOTORIGA

- ärge ühendage toitekaablit vooluallikaga (230 VAC)

Mootori käivitamist juhul, kui aku on tühi, selgitatakse tõstukiga koos tarnitavas spetsiaalses diiselmootori kasutusjuhendis.

Laske sise põlemismootoril käia ka operatsioonide vaheajal, kuna aku laeb ainult siis, kui sise põlemismootor käib.

Et vältida diiselmootori elektroonika rikkeid ärge lülitage massilüliti välja, kui diiselmootor käib!

11.3 Tugijalgade juhtimine šassiilt

Tugijalgu saab kasutada ainult siis, kui mast toetub toele.

Tugijalgade juhtimiseks kasutatakse iga tugijala oma lülitit.

1. Keerake ümberlülitit S47 asendisse 1 ja hoidke lülitit selles asendis, kui valitud liigutust sooritate.
2. Keerake tugijala kipplülitit soovitud liikumissuunda (soovi korral saab kõiki tugijalgu liigutada samaaegselt).
3. Laske eesmised tugijalad alla.
4. Laske tagumised tugijalad alla (hoiduge veetiisli tugiratta eest)

Seadke šassi tugijalad

horisontaalasendisse vastavalt horisontaalasendi indikaatorile.

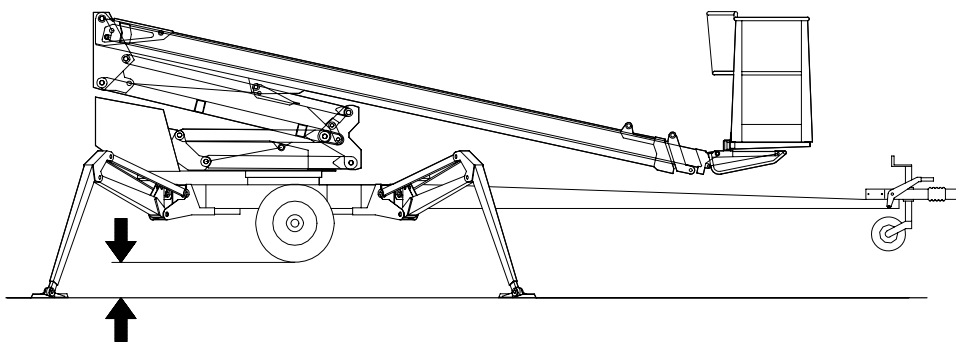
5. Kui tugijalgadele rakendub piisavalt suur toetusjõud, süttib tugijalgade juhtimishoova kõrval olev roheline märgutuli.

Tähelepanu! Rohelise märgutule süttimine ei garanteeri veel, et tõstuk on horisontaalasendis.



VEENDUGE, ET RATTAD ON KINDLALT ALUSELT LAHTI TÕSTETUD

- veenduge, et kõik tugijalad toetuvad kindlalt vastu maad

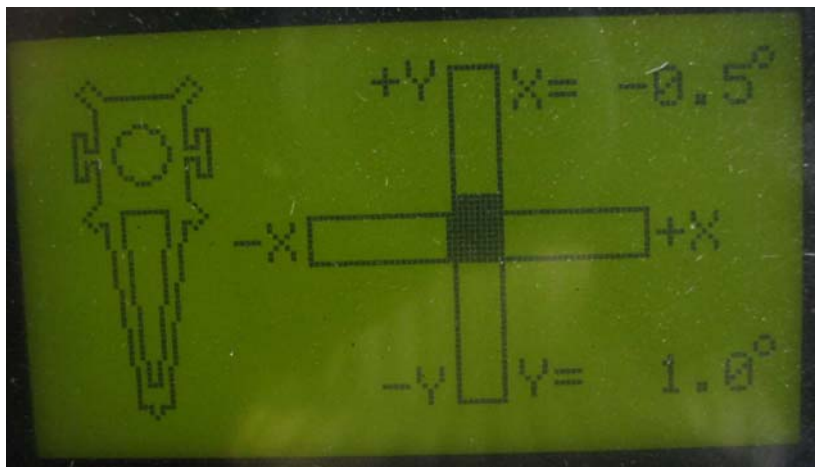


11.4 Tugijalgade juhtimine platvormilt

Tugijalgu saab kasutada ainult siis, kui mast toetub toele.

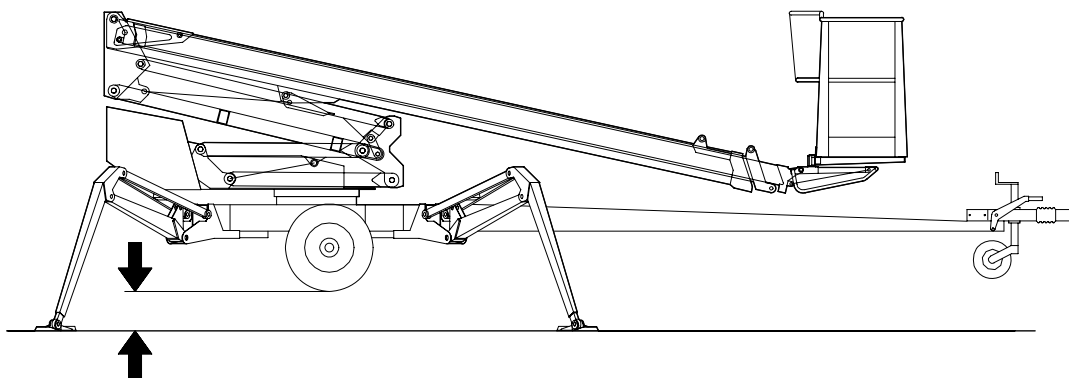
Tugijalgade juhtimiseks kasutatakse iga tugijala oma lülitit.

1. Vajutage pedaali.
2. Keerake tugijala kipplüliti soovitud liikumissuunda (soovi korral saab kõiki tugijalgu liigutada samaaegselt).
3. Laske eesmised tugijalad alla.
4. Laske tagumised tugijalad alla (hoiduge veetiisli tugiratta eest)
5. Viige tõstuk tugijalgade abil horisontaalasendisse.
 - a. Horisontaalasendit näeb kuvarilt (DSP), millel on horisontaalasendit näitavad tulbad
 - b. X ja Y väärtused näitavad kallet kraadides
 - c. Veenduge kuvari järgi, et X ja Y suuna kalle on alla 0,3ᵣ.
6. Kui kõikidele tugijalgadele rakendub piisavalt suur toetusjõud, süttib tugijalgade juhtimislülitite keskel olev roheline märgutuli H1.



Tähelepanu! Rohelise märgutule süttimine ei garanteeri veel, et tõstuk on horisontaalasendis.

VEENDUGE, ET RATTAD ON KINDLALT ALUSELT LAHTI TÕSTETUD



- veenduge, et kõik tugijalad toetuvad kindlalt vastu maad

Automaatne stabiliseerimine (lisaseade)

1. Vajutage pedaali.
2. Vajutage vasakpoolsel juhtkangil oleva lüliti vasakut poolt tõstuki stabiliseerimiseks horisontaalasendisse.
3. Hoidke stabiliseerimisfunktsioon aktiivsesena, kuni liikumine lõpeb.
4. Veenduge kuvari järgi, et X ja Y suuna kalle on alla 0,3ᵣ.

Veenduge alati, et tõstuk seisab horisontaalselt.

Vajadusel sooritage korrigeerimine käsitsi.



Tugijalgade tõstmine transpordiasendisse automaatse stabiliseerimisega

5. Vajutage pedaali.

- 6. Vajutage vasakpoolsel juhtkangil oleva lüliti paremat poolt, kui soovite tugijalgu transpordiasendisse tõsta.

11.5 Šassii juhtpaneeli kasutamine

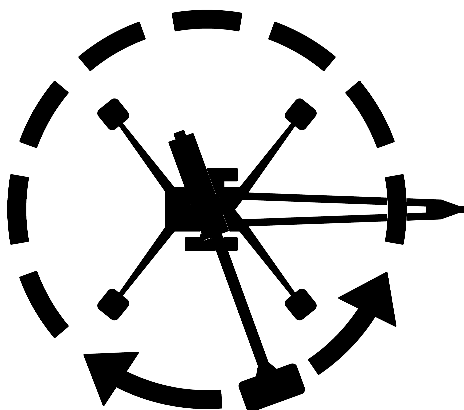
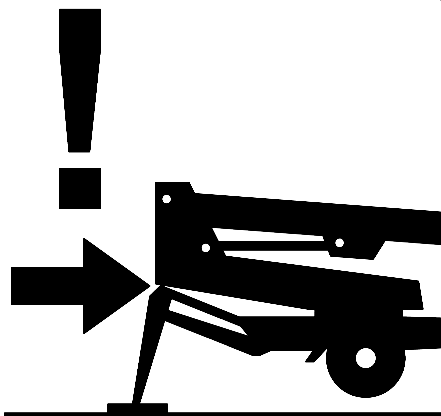
Valige ümberlülitiga (Q1) šassii juhtpaneel

- käivitage sisepõlemismootor või elektrimootor vastavalt juhistele
- **kiirus valitakse lülitiga S8 (lülitil peab olema aktiivne kogu kasutusaja vältel)**
- lülitil on kolm eri asendit
 - 0-asend, ühtegi liigutust ei sooritata
 -  - asend, masti aeglased liigutused aktiveeritud
 -  - asend, masti kiired liigutused aktiveeritud
- mast liigub vastavalt valitud kiirusele lülititega S16-S20
- **Veenduge avariilangatuse funktsiooni toimivuses järgmiselt:**
 1. tõstke masti 1-2 meetrit üles, lükake teleskoop 1-2 meetrit välja ja seejärel vajutage avariiseiskamise nupp põhja, mille tagajärjel peab mootor ja liikumine seiskuma
 2. käivitage avariilangatuse mehhanism (nupp S11) ja tõmmake teleskoop sisse (kang S18 või nupp S31) ning mast alla (kang S17)
 3. tõmmake avariiseiskamise nupp üles



Avariilangatuse mehhanismi kasutamisel on masti ja noole liikumine märgatavalt aeglasem.

Tähelepanu! Kui olete viinud tõstuki šassii horisontaalasendisse **KALLAKPINNAL**, siis keerake masti ettevaatlikult veendumaks, et käänuase ei puutu vastu tugijalgu.



- tõstke platvorm mastilt ja keerake mast küljele nii, et saate platvormi alla lasta
- lükake teleskoop niin palju välja, et platvormile oleks võimalik ohutult peale astuda

HOIDUGE VIGASTAMAST VEOTIISLI TUGIRATAST!**11.6 Platvormi juhtpaneeli kasutamine**

- elektrimootor käivitab liikumise ajal automaatselt, kui pedaal on alla vajutatud
- sisepõlemismootoriga masina puhul tuleb mootor lülitiga S5 käivitada
Seadke pöörlemiskiirus $\frac{3}{4}$ maksimumist. Mootori pöörlemissagedus mõjutab seadme kiirust

**11.7 Sõiduseade**

Hüdrauliline sõiduseade on mõeldud selleks, et tõstak saaks töotsoonis ühest kohast teise liikuda.

Raskesti läbitaval maastikul tuleb kasutada kaugjuhtimispaneeli või teisaldada seadet veokil.

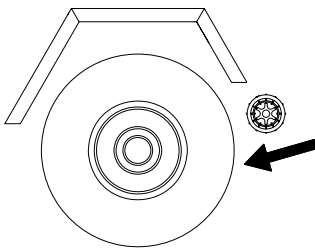
Veenduge, et platvorm on transpordiasendis ja tugijalad on täiesti üles tõstetud.

Veenduge, et kaabel on tõstuki liikumiseks piisavalt pikk (vahelduvvoolu kasutamisel).

Transpordi ajal kasutage lisaratast. Ratas asub masina taga vasakul pool.

Juhtimine platvormist

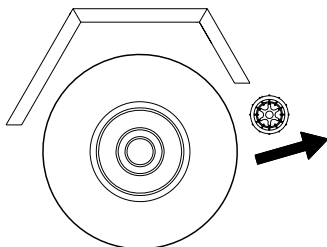
- aktiveerige pedaal, lülitage sõiduseade rehvi vastu, selleks vajutage juhtkangi (JSR) lüliti vasakut poolt. Lülitada saab ka šassii juhtpaneelilt, kui lüliti S47 keerata asendisse 1 ja valida rullikute liikumissuund lülitiga S48. Väljalülitamine toimub ainult šassii juhtpaneelilt lülitiga S48.



- **vabastage käsipidur**
- vajutage pedaali ja liikuge edasi parempoolse juhtkangi (JSR) abil (tööskeemi vt peatükist „Platvormi juhtpaneeli kasutamine“).
- jälgige, et tugiratas ei pörkaks vastu takistusi ega satuks maapinnaaukudesse

DINO 260XTD

- pärast sõidu lõppemist tõmmake peale käsipidur
- võtke sõiduseade rehvi küljest lahti alles pärast seda, kui olete šassii juhtpaneelilt käsipiduri sisse lülitanud.



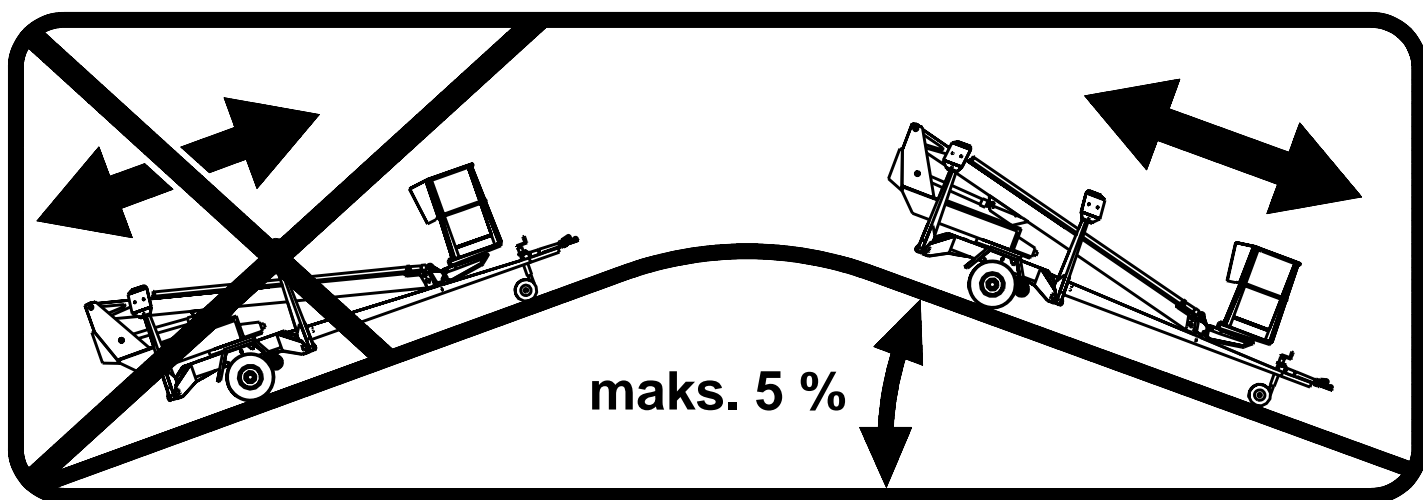
Sõidu juhtimine kaugjuhtimispaneelilt

- juhtimispaneel asub masina taga šassii juhtimispaneeli peal
- lülitage rullikud vastu rattaid, nagu juhendis on kirjeldatud (vt peatükk „Sõiduseade“)
- kaugjuhtimispaneelil on noolega nupud edasi-tagasi sõiduks ja paremale ja vasakule pööramiseks ja avariiseiskamisnupp

ÄRGE UNUSTAGE KÄSIPIIDURIT!

ETTEVAATUST

1. Ärge sõitke sõiduseadmega allamäge, kui maapinna kalle on üle 5%, s.t. enam kui 1/20 (vastab 0,5 m langusele iga 10 meetrise teelõigu kohta). Kui maapinna kallak on suurem, võib seade osutada juhitamatuks.



2. Kui te sõidate nõlval sõiduseadme jõul, peab veotiisel olema alati allamäge suunatud. Ärge sõitke nii, et veotiisel on suunatud ülamäe suunas.
3. Enne, kui võtate seadme veoki küljest lahti, asetage rataste alla tõkised.
4. Tõmmake seisupidur peale alati enne tõstuki veoki küljest lahti ühendamist. Kasutage seisupidurit ainult masina paigal hoidmiseks või avariipeatamiseks.
5. Ärge kunagi jätke tõstukit nõlvale seisma nii, et seda hoiab kinni ainult sõiduseade.
6. Kui te viite tõstuki teise kohta selle oma sõiduseadmega, jälgige hoolikalt,
 - et teie jalg ei jääks tõstuki rataste alla
 - et veotiisel ei keeraks ootamatult küljele
 - et te ei kujutaks endast ohtu juuresolijatele ja ümbrusele
7. Ärge teisaldage seadet käsijõul, kui ta asub nõlval, kuna seade võib lahti pääseda ja põhjustada õnnetuse.
8. Ärge peatage ühendatud seadet ja sõidukit mäenõlval.

11.8 Masti juhtimine platvormist

- valige šassii juhtpaneelilt lülitiga Q1 platvormilt juhtimine
- aktiveerige pedaal



- vajadusel käivitage sisepõlemismootor vastavalt juhistele
- elektrimootor käivitub koos liikumise aktiveerimisega ja seiskub, kui liikumine ei ole enam aktiivne
- masti liikumist juhitakse juhtkangiga, (vt peatükk „Platvormi juhtpaneeli kasutamine“)

JSL



JSR



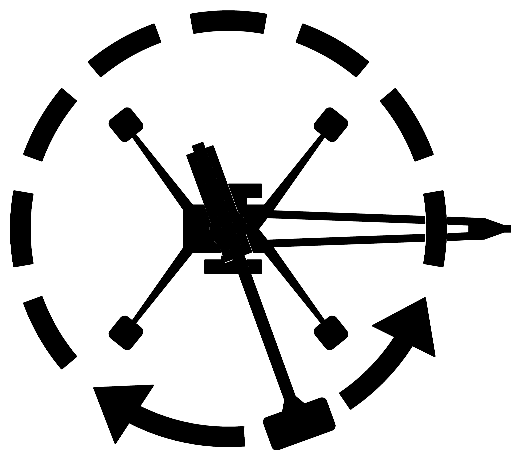
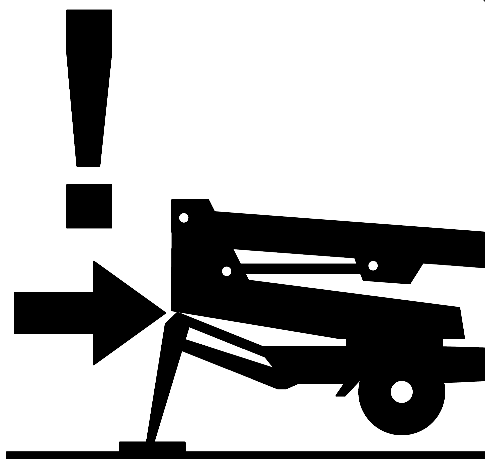
Veenduge avariilangatuse funktsiooni toimivuses järgmiselt:

- Avariilangatuse mehhanismi kasutamisel on masti ja noole liikumine märgatavalt aeglasem.
 1. tõstke masti 1-2 meetrit üles, lükake teleskoop 1-2 meetrit välja ja seejärel vajutage avariiseiskamise nupp põhja, mille tagajärjel peab mootor ja liikumine seiskuma
 2. käivitage avariilangatuse mehhanism nupuga S12, see käivitab automaatselt teleskoobi sissetõmbumise; kui teleskoop on täiesti sees, hakkavad mast ja hoovad alla laskuma
 3. tõmmake avariiseiskamise nupp üles

11.9 Masti juhtimine šassii juhtpaneelilt

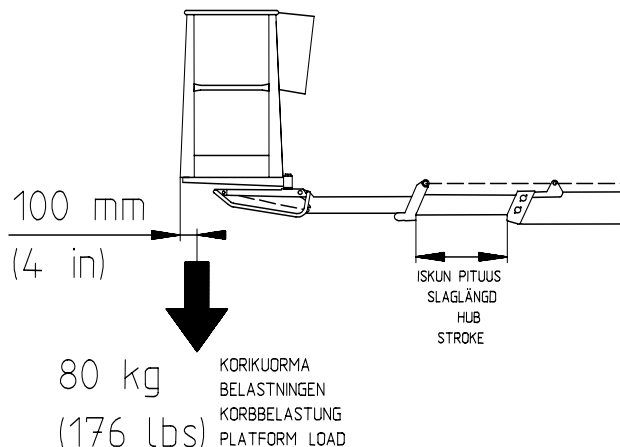
- vt peatükk „Šassii juhtpaneeli kasutamine“

Tähelepanu! Kui olete viinud tõstuki šassii horisontaalasendisse **KALLAKPINNAL**, siis keerake masti ettevaatlikult veendumaks, et käänu seade ei puutu vastu tugijalgu.



11.10 Testige funktsioonipiiri lõpplüliti RK4 toimimist

- platvormi koormus ca 80 kg
- seadke mast horisontaalasendisse
- lükake teleskoop välja



Kui liikumine peatub, peab punane tuli H2 vilkuma ja sumisti platvormil sisse lülituma, kuvarile ilmub tekst „maksimaalne ulatus”

- võrrele haardeulatust haardeulatuse skeemiga
(korvi väliskülje kaugus = ulatus - 0,5 meetrit)

Tähelepanu! Kui tõstuki toitevool katkestatakse siis, kui nool on tööulatuse piiril, tuleb teleskoop S31 või S32 nupuga sisse tõmmata, et nool jääks normaalse tööulatuse sisse.

Toimingud, kui tööulatuse piir on ületatud

- tööulatust kontrolliv lõpplüliti RK5 katkestab kõik juhtimistoimingud
- sumisti platvormil lülitub sisse
- punane märgutuli (H2) vilgub
- kuvarile ilmub tekst „maksimaalne tööulatus ületatud”

Tagasitoomine normaalse tööulatuse piiridesse

- tõmmake teleskoop sinise nupuga S31 või S32 sisse
- kui normaalne tööulatus on saavutatud, lülituvad välja märgutuli ja sumisti ja kuvaril olev tekst kaob
- pärast seda saab tõstukit normaalselt kasutada

Teleskoobi sissetõmbamisnupp S31 ja S32 toimib siis, kui elektrimootor, sisepõlemismootor või avariilangatuse mootor käib. Funktsioonid tuleb aktiveerida vastavalt juhtimispaneelilt pedaaliga või lülitiga S8.

Kui kasutada platvormi avariilangatustlülitit S12, tõmbub teleskoop kõigepealt automaatselt sisse, lõpuks laskuvad mast ja hoovad.

HOIATUS

Maksimaalse tööulatuse juures ei tohi tuua platvormile täiendavat koormust (näit. teist inimest). Näide: Üks platvormil olev inimene lükkab teleskoobi välja või šassii juhtimispaneelist lükatakse teleskoobi abil tühi platvorm täispikkuses välja nii, et platvorm on nii madalal maapinna kohal kui võimalik. Kui siis funktsioonipiiri märgutuli süttib, ei tohi koormust lisada, vaid teleskoop tuleb sissepoole tõmmata.

KUI AVARIISEADMED VÕI AVARIILANGETUSE SÜSTEEM EI TÖÖTA, TULEB NEED ENNE EKSPLUATATSIOONI ALUSTAMIST KORDA TEHA!

11.11 Sõidujuhised

1. Üksikasjad leiate hooldustöid käsitlevas peatükis pealkirja all "Igapäevased kontrolloperatsioonid".

2. Tõstke mast veidi üles ja lükake teleskoop veidi välja ja veenduge, et platvorm ei hakka liikuma allapoole siis, kui juhtseadmeid ei liigutata.

3. Külmaes töitingimustes laske mootoril veidi aega käia, et hüdrovedeliku temperatuur tõuseks. Alustage tööd ettevaatlikult, kõigepealt sooritage edasi-tagasi liigutusi šassii juhtimispaneelilt ilma platvormi koormamata.

4. Tõstke platvorm tööpiirkonda

Platvormi liigutused on platvormi juhtpuldilt (ent mitte šassii juhtimispaneelilt) sujuvalt reguleeritavad. Liigutusi saab sooritada samaaegselt. Kui te kasutate samaaegselt mitut juhtkangi, aeglustub iga üksiku liikumise kiirus.

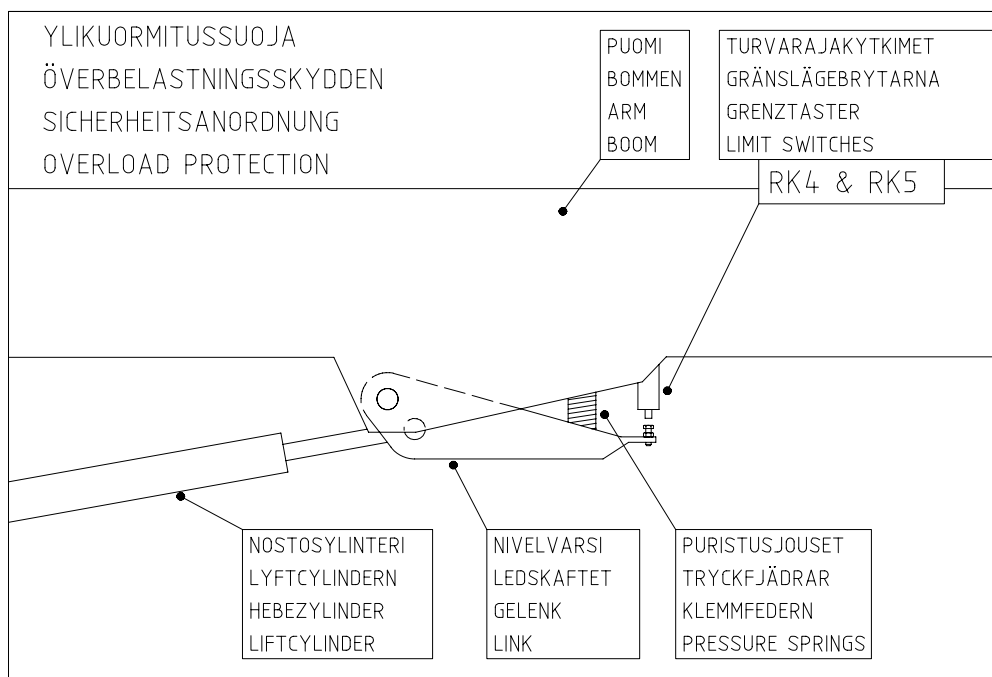
ÄRGE VÕTKE PLATVORMILE LISAKOORMAT ÜLEVALT!

TÄHELEPANU!

Platvormi langetamine transpordiasendisse Tõmmake teleskoop alati kõigepealt täiesti sisse ja viige platvorm masti suhtes täisnurga alla ja laske alles siis mast transporditoele.

5. Tõstet sooritage võtke arvesse järgmist:

- platvormi liikumispiirkond sõltub koormast (vt. tehnilised andmed) ja seda kontrollivad lõpplülitid RK4 ja RK5, mis paiknevad korpuse kaane all
Lõpplülitid ei tohi reguleerida ega nende funktsioneerimist muuta. Nende kontrollimist ja reguleerimist võib teostada ainult volitatud spetsialist.

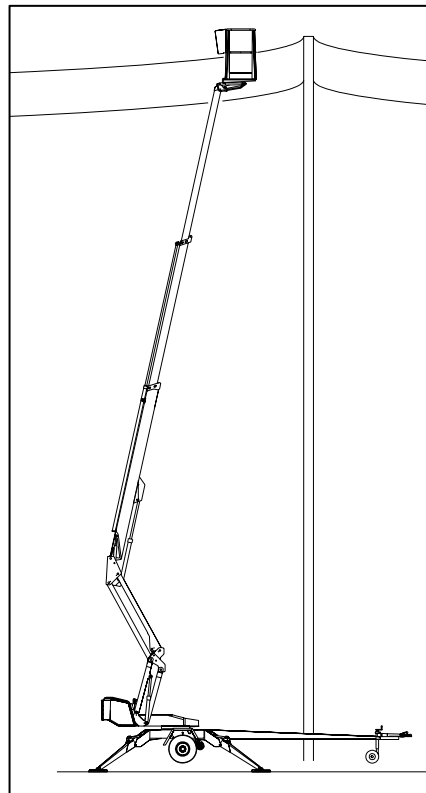


6. Pikaajaline töö ühes ja samas kohas

- sooja ilmaga pole mõtet lasta mootoril töötada, kui platvorm peab pikka aega samas kohas püsima
- soovitage lasta sisepõlemismootoril käia ka operatsioonide sooritamise vaheajal, et aku püsiks laetud.
- kontrollige regulaarselt töö käigus tõstuki toetust ja tuge de aluse maapinna seisundit ning võtke arvesse ilmastiku- ja pinnasetingimusi

7. Platvormi liigutades ärge unustage järgmist:

- hoiduge kõrgepingeliinide eest
- ärge ületage maksimaalset lubatud külgsuunalist koormust (400N)
- ärge puutuge vastu avakaableid
- ärge visake korvist välja esemeid
- ärge vigastage tõstukit
- ärge võtke platvormile üleliigset koormat
- ärge vigastage objektile asuvaid objekte või konstruktsioone
- ärge koormake platvormi üle objektidega tööpiirkonnast



8. Kui teil tuleb tõstukilt lahkuda

- viige tõstuk turvalisse asendisse, eelistatavalt transpordiasendisse
- lülitage välja jõuseade
- tõstuki lubamatu kasutamise takistamiseks võtke võti juhtimispaneelist

9. Platvormi asendi reguleerimine

Töökorvi asendit saab korrigeerida, kui tõstuk on toetatud (tugijalad all).

OLGE ETTEVAATLIK, KUI PLATVORM LIIGUB!

Platvormi horisontaalasendi reguleerimine šassii juhtpaneelilt toimub järgmiselt:

- viige ümberlülitit Q1 asendisse "šassii juhtpaneel"
- valige liikumiskiirus lülitiga S8
- valige juhtkangiga S20 soovitud korrektsiooniliigutuse suund

Platvormi horisontaalasendi reguleerimine platvormist toimub järgmiselt:

- aktiveerige jalgsidur
- valige juhtkangiga S37 soovitud korrektsiooniliigutuse suund

12 AVARIILANGETUSSEADE

Rikke puhuks on tõstuk varustatud avariilangatussüsteemiga, mis saab toitevoolu akult.

1. Süsteemi struktuur

- aku 12V 44 Ah
- akulaadur
- hüdroseade 12VDC

2. Aku hooldus

- süsteem on varustatud automaatse temperatuuri ja lühise eest kaitstud akulaaduriga
- lisage vajadusel elektrolüüti nii palju, et selle tase oleks aku elementidest ülalpool

3. Hüdroseade koosneb järgmistest komponentidest:

- rõhupiirdeklapp, seaderõhk 16 MPa (160 bar)
- tagasivooluklapp
- alalisvoolumootor 800 W DC

Avariilangatuse süsteem käivitatakse platvormilt lülitist S12 ja šassii juhtpaneelilt lülitist S11 ning vastava liikumise lülitist.

Avariilangatuse süsteem käivitub ainult nupule vajutamisest.

Avariilangatussüsteemi käivitus seiskab 230 VAC mootori.

TÄHELEPANU!

Avariilangatuse šassii juhtimispaneelilt

- Käivitage avariilangatuse mootor nupuga S11 (tuleb hoida all kogu liikumise vältel).
- Tõmmake teleskoop täiesti sisse (lõpplüliti RK8 sulgub).
- Laske mast ja vajadusel liigendihoovad alla.
- Keerake mast transporditoe kohale ja asetage mast toele.
- **Avariilangatuse korral tõmmake alati kõigepealt teleskoop sisse ja seejärel mast alla.**

Avariilangatuse platvormi juhtimispaneelilt

- Käivitage avariilangatuse mootor nupuga S12 (tuleb hoida all kogu liikumise vältel).
- **Teleskoop tõmbub automaatselt sisse**, tõmmake teleskoop täiesti sisse (lõpplüliti RK8 sulgub).
- Kui teleskoop on täiesti sees, lülitab lõpplüliti RK8 sisse masti ja hoobade laskumise funktsiooni; langetage mast ja nool piisavalt alla, et saaksite platvormist ohutult väljuda.
- Vajadusel langetage mast šassii juhtpaneelilt transporditoele.

Juhul, kui avariilangatuse süsteem ei käivitu, püüdke tõmmata endale teiste töötsoonis olevate inimeste tähelepanu, et nad aitaksid tõstuki normaalseks kasutuseks vajaliku voolu taastada või avariilangatuse süsteemi käivitada, näiteks vahetades aku uue vastu.

Alati, kui alustate tööd tõstukiga veenduge kõigepealt, et avariilangatussüsteem on töökorras (vt peatükk „Šassii juhtpaneeli kasutamine“).

Šassii avariilangetusfunktsioonid

Avariilangetuse funktsioone kasutades saab tõsta ka tugijalad transpordiasendisse ja võtta veorullid rehvide küljest lahti.

Tugijalgade avariilangetus

- Masti peab olema transporditoel.
- Käivitage avariilangetuse mootor nupuga S40.
- Nuppudega S41-S44 saab tugijalgu ainult ülespoole liigutada.
- Tõstke tugijalgu ühekaupa, et seade laskuks ühtlaselt alla.



Sõidurullikute eemaldamine rehvide küljest

- Juhul, kui seade ei ole veoki küljes kinni, ärge unustage seisupidurit enne sõidurullikute lahtivõtmist sisse lülitada.
- Masti peab olema transporditoel.
- Käivitage avariilangetuse mootor nupuga S40.
- Nuppudega S48 eemaldatakse sõidurullikud rehvidest.
- Rullid liiguvad rehvide juurest eemale veidi eri aegadel, hoidke funktsioon piisavalt kaua aktiivne ja enne seadme teisaldamist veenduge, et rullikud on rehvide küljest piisavalt lahti.

13 SPETSIIFILISI JUHISEID TÕSTUKI KASUTAMISEKS TALVEL

- **madalaim lubatud temperatuur tõstuki kasutamiseks on - 20 ° C**
- pakaselise ilmaga laske jõuseadmel mõni minut käia ja alles siis alustage liigutuste sooritamist.
- kõigepealt tehke hüdroseadme abil mõned “soojendusliigutused”, et silindritesse tuleks klappide töökindluse tagamiseks sobivalt soe vedelik
- veenduge, et lõpplülid ja avariilangetusseadmed funktsioneerivad hästi ja on puhtad (mustusest, lumest, jääst jne.)
- kui te tõstukit parajasti ei kasuta, siis kaitske juhtimispaneeli ja platvormi lume ja jää eest.

JÄLGIGE, ET TÕSTUK OLEKS ALATI PUHAS MUSTUSEST, LUMEST, JÄÄST JNE.

14 PÄRAST TÖÖPÄEVA LÕPPU SOORITATAVAD TOIMINGUD

1. Tõmmake teleskoopmast täiesti sisse.
2. Veenduge, et platvorm on masti suhtes täisnurga all.
3. Laske mast/platvorm veetiislil olevale alusele.
 - aluses olev lõpplüliti takistab tugijalgade kasutamist, kui platvorm pole täielikult alla lastud
4. Sulgege juhtimisseadmete katted.
5. Keerake lüliti Q1 asendisse OFF ja keerake massilüliti asendisse 0.
6. Kui te soovite, et aku laeks, jätke volukaabel voluvõrku; muudel juhtudel ühendage tõstuk voluringist lahti.

15 TÕSTUKI ETTEVALMISTAMINE TRANSPORDIASENDISSE VIIMISEKS

1. Lülitage sisse seisupidur.
2. Tõmmake teleskoopmast täiesti sisse.
3. Veenduge, et platvorm on masti suhtes täisnurga all.
4. Laske mast/platvorm veetiislil olevale masti transporditoele.
5. Transporditoe lõpplüüti takistab tugijalgade kasutamist, kui mast ei ole kindlalt toel.
6. Tõstke tugijalad üles.
 - a. kõigepealt tagumised tugijalad (hoiduge tagatulesid vigastamast)
 - b. seejärel eesmised tugijalad (hoiduge tugiratast vigastamast)
7. Veenduge, et sõiduseade on lahti ühendatud.
8. Keerake ümberlüüti Q1 OFF-asendisse ja ühendage tõstuk vooluvõrgust lahti.
9. Keerake massilüüti asendisse 0.
10. Veenduge, et juhtimispaneelide katted on lukustatud.

16 ÜHENDAMINE PUKSEERIVA VEOKIGA

1. Tõstke kuulhaakeseadme käepide üles ja tõmmake seda samaaegselt ette (veoki liikumissuunas). Sellega avate kuulhaakeseadme.
2. Vajutage kuulhaakeseadme kergelt auto veokuuli peale. Ühendamine ja lukustumine toimuvad automaatselt, kui käepide laskub alla.

TÄHELEPANU! VEENDUGE PÄRAST ÜHENDAMIST ALATI, ET KUULHAAKESSEADE ON KORRALIKULT HAAKUNUD!

Kuulhaakeseadet tuleb regulaarselt puhastada ja määrada.

3. Ühendage veokiga avariipiduri tross ja elektripistik. Veenduge, et juhtmed ei käi millegi vastu ja et trossid on ühendatud nii, et nad saavad funktsioneerida
4. Veenduge, et tuled põlevad.
5. Laske seisupidur hoolikalt lahti ja veenduge, et fiksaator funktsioneerib ja käepide püsib all.
6. Tõstke tugiratas täiesti üles transpordiasendisse.

Tõstuki pukseerimisel ei tohi korvis olla koormat.

Sel juhul, kui te tõstukit pargite või selle kallakul veoki küljest lahti ühendate, tuleb käsipiduri kang eriti tugevasti peale tõmmata. Kui seisupidur on peale tõmmatud lükake tõstuk tahapoolle, et pidurdusautomaatika piduriklotse veidi järele annaks. Sel juhul tõmbab vedru käsipidurit tugevamalt peale, nii et tõstuki pidurid on jälle sisse lülitatud.

Reguleerige pidurid hooldusjuhises kirjeldatud viisil.

Täiendava turvameetmena asetage kallakul rataste alla kiilud.

Kui tõstuk jääb pikemaks ajaks, näiteks talveperioodiks, seisma, on soovitav see üles tugelele tõsta, et vähendada koormust ratastele.

TÄHELEPANU!

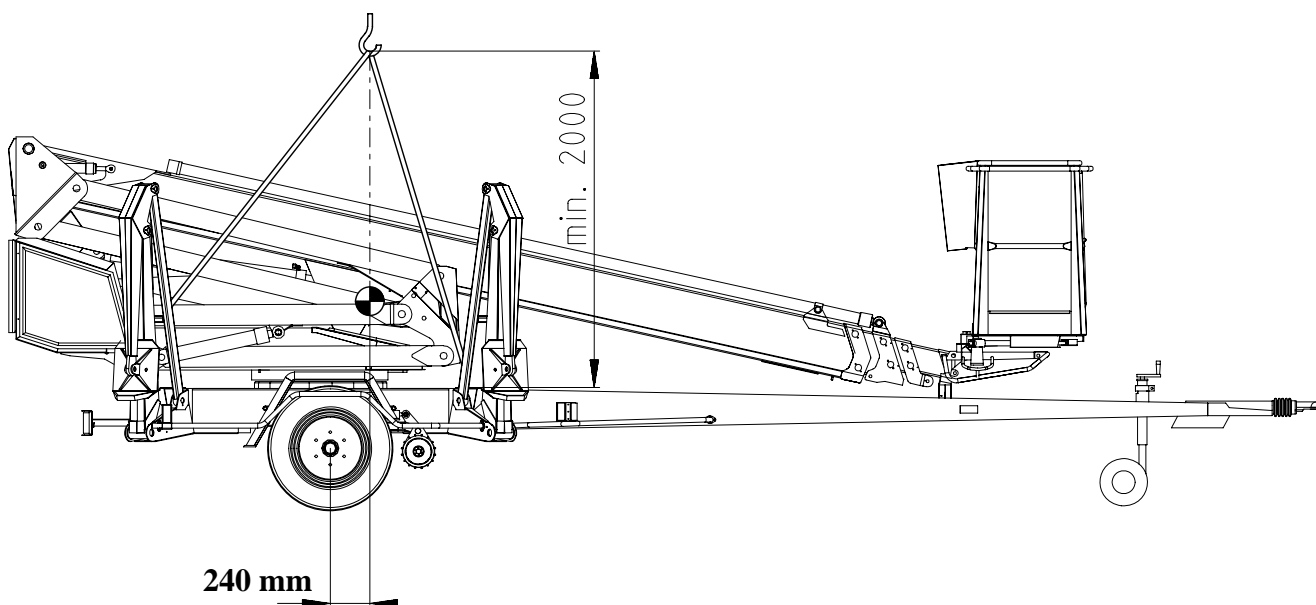
- Kontrollige:
 - et, tugijalad on transpordiasendis
 - et kuulhaakeseadme on haakunud
 - et tuled põlevad
 - et seisupidur on sisse lülitatud
 - rehvide seisund ja rõhk (700 kPa, tugiratas 250 kPa ja lisaratas 300 kPa)
 - et turvatrossid on korralikult kinnitatud
 - pidurite blokeerimine transportimise järel
 - tugiratta kinnitust
 - et sõiduseade on ratta küljest lahti võetud

17 HOOLDUS- JA KORRASHOIUJUHISED

17.1 ÜLDISED HOOLDUSJUHISED

- sooritage tõstuki hooldustööd alati nii, nagu käesolevas juhendis kirjeldatud
- keerulisemate remonditööde teostamisel kasutage professionaalide abi või võtke ühendust seadme edasimüüja või valmistajaga
- tõstuki konstruktsiooni ei tohi muuta ilma valmistaja nõusolekuta
- kui te avastate vea, mis võib mõjutada seadme turvalisust, siis kõrvaldage need enne, kui tõstuki järgmine kord kasutusele võtate
- ärge laske õli maha voolata
- pidage tõstukil, eriti tööplatvormil, puhtust
- enne hooldustööde ja kontrollimise alustamist puhastage tõstuk mustusest
- kasutage ainult originaalvaruosi
- toetage platvorm, mast, hoovad ja tugijalad selliselt (näiteks viige nad transpordiasendisse või toetage toetuskonstruktsioonile), et remonditavale struktuurile ei rakenduks koormust ning et nad ei oleks muul viisil ohtlikud
- seadet tohib tõsta kahe kandejõult vähemalt 3 500 kg kandejõuga tõstetropi abil neljast tõsteasast (vt. joonis)

Tõstke ettevaatlikult ja jälgige, et te seadet ei vigastaks!



17.2 JUHISED HOOLDUS- JA KONTROLLOPERATSIOONIDE LÄBIVIIMISEKS

1. Esimene hoolduskord pärast 20 töötundi

- surve- ja tagasivoolufiltri padruni vahetamine
- pidurite reguleerimine vastavalt juhistele (vt peatükk „Ratta pidurid ja laagrid“)
- kontrollige rattapoltide pingsust pärast ca 100 km pikkust teekonda (325 Nm)

2. Igapäevane hooldus

- kontrollige hüdrovedeliku taset, vajadusel lisage vedelikku
- kontrollige hüdraulika liitmikud
- kontrollige visuaalselt tõstuki konstruktsioone
- veenduge, et avariilangetuse ja avariiseiskumise funktsioonid on töökorras
- kontrollige avariihoiatusseadmete seisundit

3. Iganädalane hooldus

- kontrollige rehvide seisundit ja rõhku (700 kPa, tugiratas 250 kPa ja lisaratas 300 kPa)
- liigendite määrimine (vt peatükki „Määrdeskeem“)
- kontrollige teleskoobi liugpindade seisundit ja määrige vajadusel silikooniga
- kontrollige liugklotside ja –pindade vaheline lõtk ja reguleerige vajadusel liugklotse
- asetage platvormile 80 kg raskune koormus ja viige mast horisontaalasendisse
Seejärel lükake teleskoop välja, kuni süttib punane tuli ja liigutus peatub Mõõtkäikude käiku vastavalt juhistele. Kui käik on pikem, võtke ühendust hooldustöökojaga. Vt peatükki „Haardeulatuse piiride kontrollimine“.

4. Hooldustööd 6-kuulise intervalliga

- vahetage hüdrovedelik ja mõlemad filtripadrunid
- kontrollige pidurite seisundit
- kontrollige rattapoltide pingsust (325 Nm)
- käänuseadme laagri hammasringi määrimine

5. Korraline hooldus 12-kuulise intervalliga vastavalt allpool toodud korralist hooldust puudutavatele juhistele

KUI TE KASUTATE TÕSTUKIT RASKETES TÖÖTINGIMUSTES, (EBANORMAALSELT NISKE, TOLMUNE, SÖÖVITAV, JNE. TÖÖKESKKOND) TULEB ÕLIVAHETUSE JA MUUD KONTROLLI SOORITAMISE INTERVALLI LÜHENDADA SELLSELT, ET NEED SOBIKSID ANTUD TÖÖKESKKONDA NING TAGAKSID TÖÖOHUTUSE JA TÖÖKINDLUSE.

HOOLDUSTÖID JA KORRALIST KONTROLLI TULEB TEOSTADA TINGIMATA, SEST NENDE TÄITMATAJÄTMINE VÕIB VÄHENDADA KASUTUSE TURVALISUST.

VALMISTAJAGARANTII KEHTIB AINULT SIIS, KUI HOOLDUS- JA KONTROLLOPERATSIOONID ON SOORITATUD ÕIGESTI.

17.3 RATTAPIDURID JA -LAAGRID

Pidurite seadejuhised

Asetage tõstuk tugiasendisse nii, et rattad oleksid õhus.

Veenduge, et rattad pöörlevad vabalt.

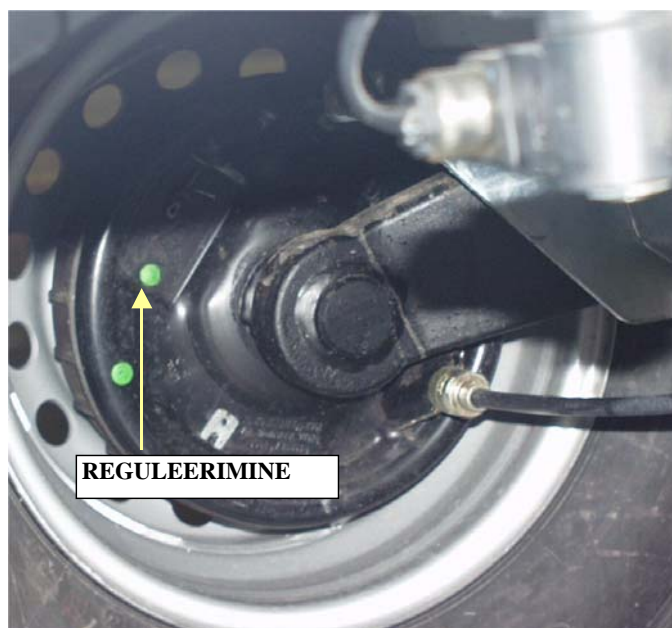
Pidurivardad peavad olema lõdvalt
(käsi pidur vabad)

Kontrollige piduri tõukurvarraste
kinnitused..

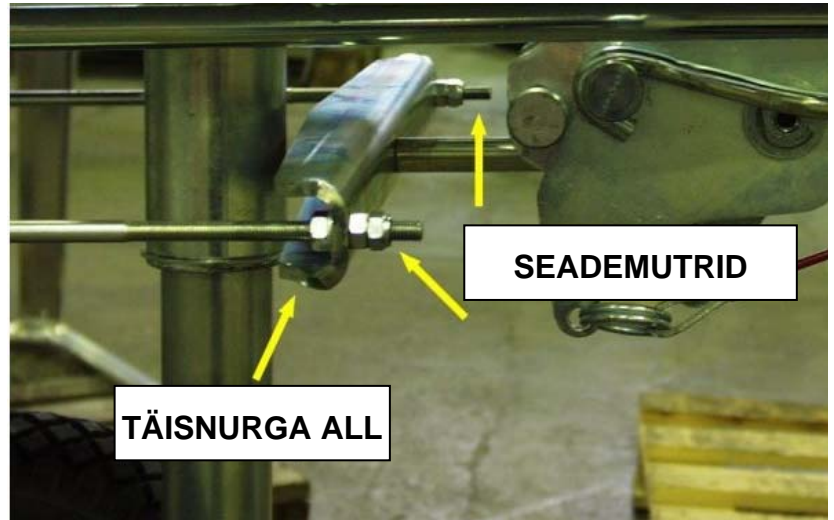


Pingutage noolega näidatud ava taga olevat seaderatast päripäeva senikaua, kui ratas enam käsitsi pöörates ei liigu.

Lõdvendage seaderatast, kuni ratas hakkab hõlpsalt pöörlema.



Reguleerige mutritega pidurdust nii, et piduri varras oleks veetiisliga risti ja mõlemad rattad pidurdavad.



Pidurite reguleerimine liiga pingule põhjustab pidurite ülekuumenemist liikumisel ja tingib veoseadme suuremaa veojõu vajaduse.

Pärast pidurite reguleerimist on soovitatav teha proovisõit, mille ajal kontrollitakse 2-3 korda pidurdades, et pidurid töötavad laitmatult.

Laagrilõtku reguleerimine

Rattalaagrid on hooldusvabad ja püsivalt määritud.

(Laagrid ei vaja täiendavat määrimist ning neid pole tarvis ega ka võimalik reguleerida)

Hooldusintervallid

500 km (sissesõit)

5 000 km pidurite reguleerimine, pealejooksupiduri liikuvate osade määrimine

13 000 - 15 000 km või iga kuue kuu järel:
a) pidurikatete kulumise kontroll
b) pealejooksupiduri töökorra kontroll
c) pealejooksupiduri liugosade määrimine

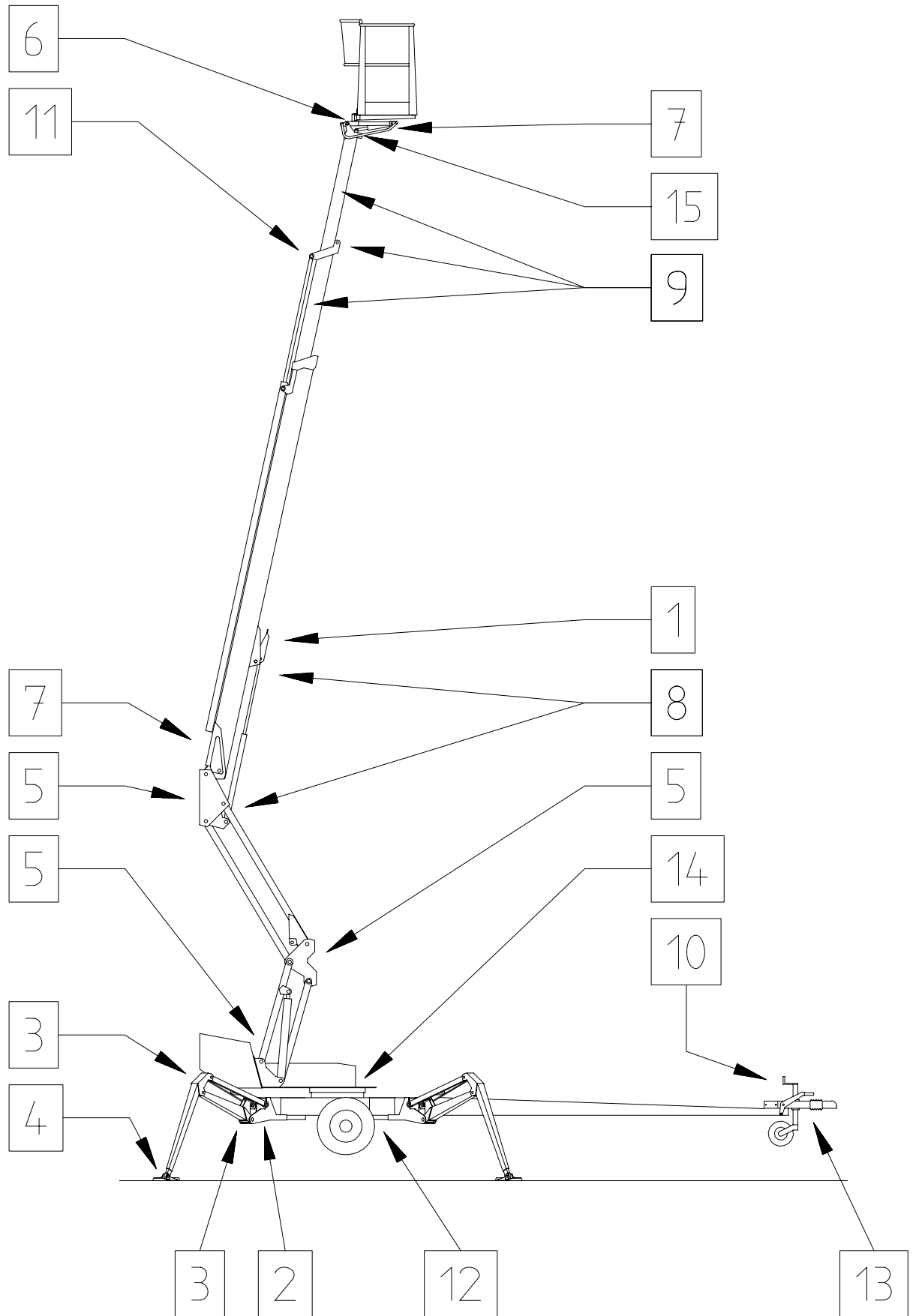
Kaherealiste kaldkuullaagrite pika kasutusea ja hooldusvaba iseloomu tõtu tavajuhtudel laagrivigastusi ei teki. Kui te aga siiski avastate erakorraliste töötingimuste tagajärjel probleeme laagritega, tuleb piduritrumlid koos uute laagrite ja lukustuspoltidega tervikuna uute vastu välja vahetada.

TÄHELEPANU!

Jätke ülalkirjeldatud tööd asjatundliku hooldustöökoja hooleks.

Laagreid peaks keerama iga 3 kuu järel, et nende õlikiht ei praguneks

17.4 MÄÄRDESKEEM



IGA 50 TÖÖTUNNI JÄREL

1. Ohutusseadme laagrid
2. Tugijala silindrite liigendite laagrid
3. Tugijalgade laagrid
4. Tugijalaplaatide liigendite laagrid
5. Masti ja tõstehoobade laagrid
6. Platvormi laagrid
7. Stabilisaatori silindrite liigendite laagrid (välja arvatud ülemise stabiliseerimissilindri kolvivarre poolne liigendi laager)
8. Tõstesilindri laagrid
9. Teleskoobi liugpinnad/rullid
10. Tugiratta liugpinnad ja võll

KAKS KORDA AASTAS

11. Teleskoobisilindri liigendilaager
12. Sõiduseade
13. Pealejooksupidur - veopool
14. Käänuseadme laager ja hammasring
15. Ülemise stabiliseerimissilindri kolvivare poolne liigendi laager

Määrdevaseliin Esso Beacon EP2 või sellele vastav.

Ülekoormuskaitse liigendit (kohta 1)) tuleb tingimata regulaarselt määrada ning tingimata tuleb seda teha **viivitamatult pärast tõstuki pesemist.**

Tugijala lõpplüliti liikuvaid osi tuleb määrada iga 50 töötunni järel.

Kuulhaakeseadme liikuvaid osi määratakse kergelt siis, kui see on tarvilik.

Määrige tõstukit alati kohe pärast selle pesemist.

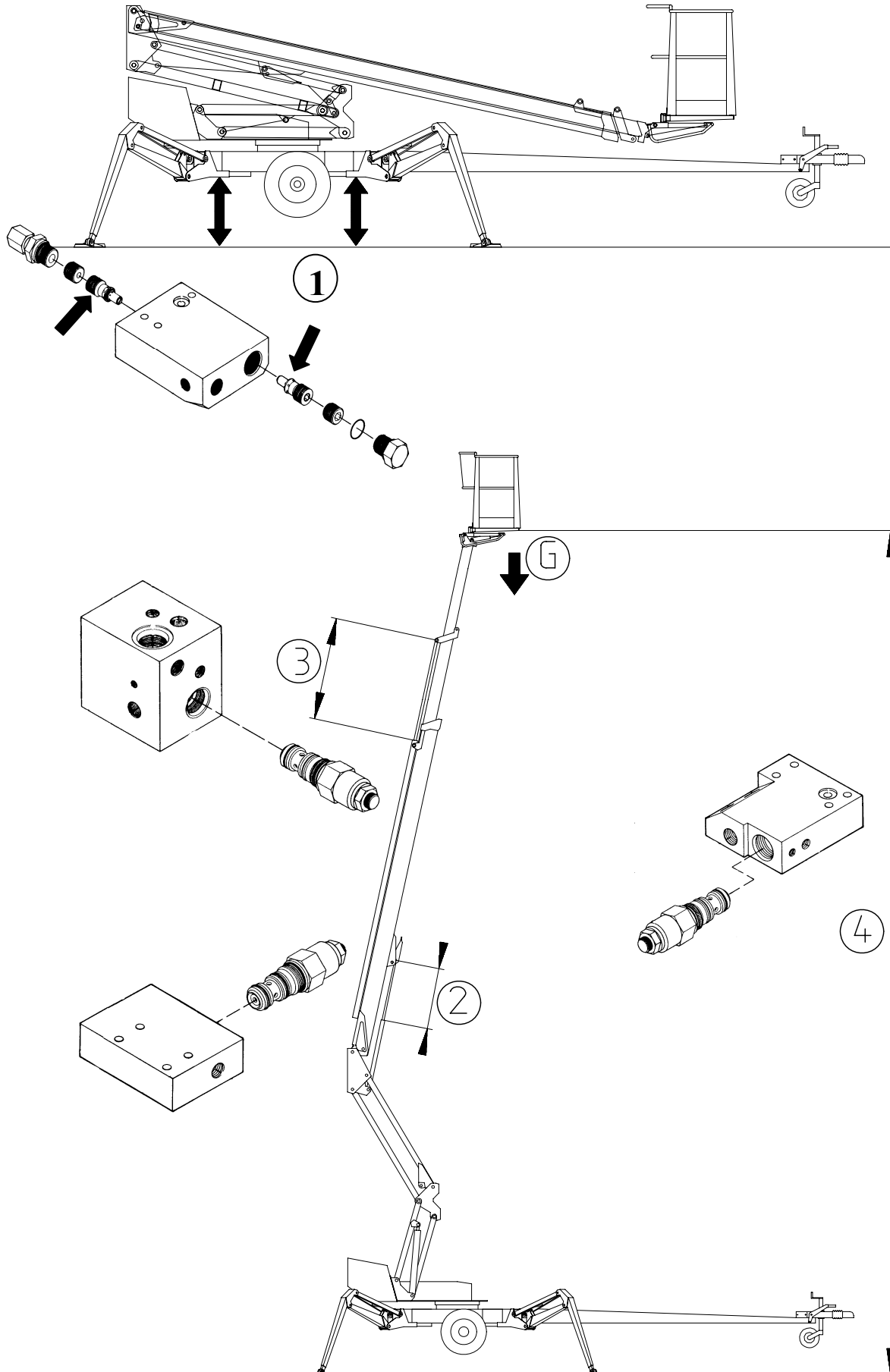
Määrige masti kettide nähtaval olevaid osi kaks korda aastas. Kasutage määrdeainena Master ketimääret 1-4014 või analoogset määret.

17.5 PIKAAJALINE HOIULEPANEK /SÄILITAMINE

Enne, kui masina pikaks ajaks hoiule panete, puhastage see hoolikalt ning määrige sõlmed õli ja määrdega vastavalt juhistele. Kui masina uuesti kasutusele võtate, puhastage ja määrige masin samal viisil.

Korralist kontrolli tuleb teostada kasutusjuhendis sisalduva kontrollimiskava järgi.

17.6 TAGASIVOOLU- JA KOORMUSE REGULEERIMISKLAPID



Töökorra kontroll

1. Tugijalasilindrite tagasivooluklappide tiheduse kontrollimiseks mõõdetakse šassii kõrgus maapinnast iga tugijala kohal ja jälgitakse seejärel kõrguse võimalikku muutust mõne minuti vältel.
2. Mastisilindri ja tõstehoobade silindrite koormuse reguleerimisklappide tiheduse kontrollimiseks viiakse mast sellisesse asendisse, et selle asendit on võimalik täpselt mõõta. Seejärel jälgitakse masti võimalikku liikumist mõne minuti vältel.
3. Teleskoobisilindri koormuse reguleerimisklapi tiheduse kontrollimiseks viiakse teleskoop mingisse kindlasse asendisse, mõõdetakse käigu pikkus ja jälgitakse seda mõne minuti vältel. (Tähelepanu! Lükake mast peaaegu püsti)
4. Tööplatvormi stabiliseerimissüsteemi koormuse reguleerimisklapi tiheduse kontrollimiseks asetatakse platvormile 100 – 200 kg raskune koormus ja mõõdetakse ära platvormi tagaserva kõrgus pinnasest. Jälgige platvormi kõrgust mõne minuti vältel.

Hooldusjuhised

1. Eemaldage klapp ja puhastage see mustusest
2. Kontrollige rõngastihendite seisundit ja vahetage need vajadusel uute vastu
3. Paigaldage klappid hoolikalt oma kohale.
4. Vajadusel asendage klapp uuega
5. Ärge muutke klapi seadeväärsi.

Toestage platvorm, mast ja nool, hoovad ja tugijalad selliselt, et remonditavale struktuurile ei rakenduks koormust. Veenduge, et ükski silinder pole rõhu all.

17.7 TÖÖKORVI STABILISEERIMISSÜSTEEM

- Platvormi stabiliseerimine toimub nn. sekundaarsilindrite süsteemi abil:
 - Master-silinder juhib platvormi all olevat sekundaarsilindrit
 - platvormi püsimine horisontaalasendis on tagatud süsteemi klappide tihedusega.
 - stabiliseerimissüsteem koosneb järgmistest komponentidest:

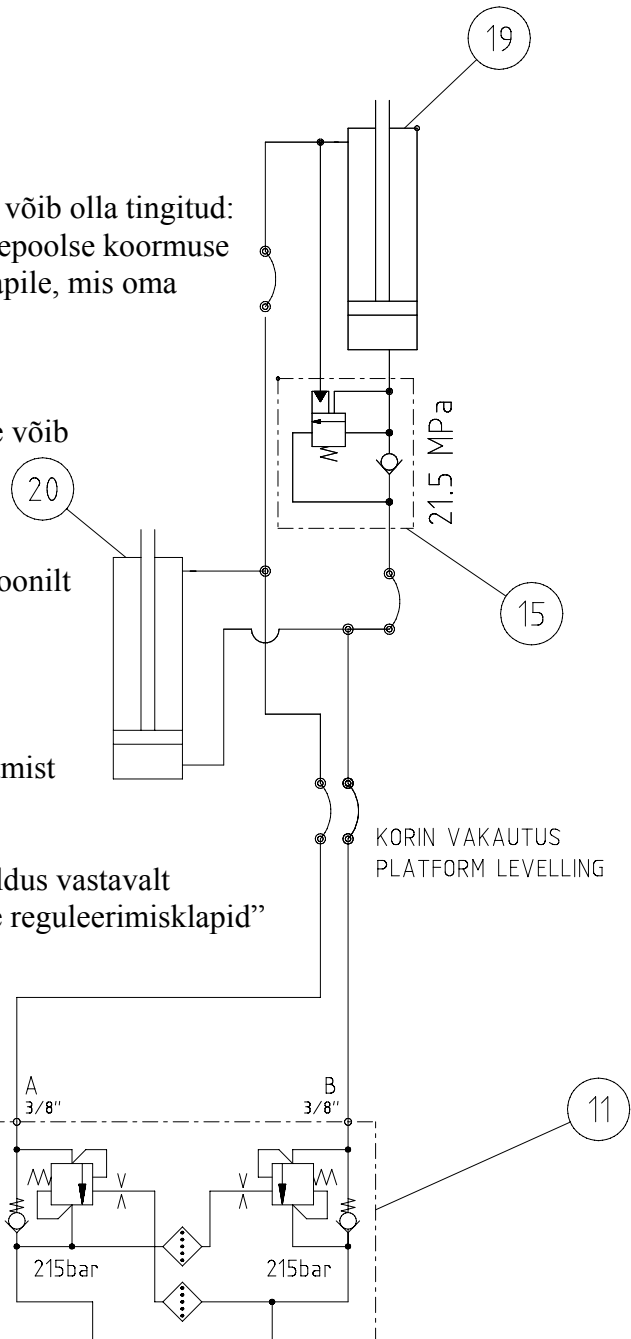
- 11. Kahepoolne koormuse reguleerimisklapp
- 16. Koormuse reguleerimisklapp
- 19. Sekundaarne silinder
- 20. Peasilinder

- Platvormi kaldumine kasutaja suhtes ettepoole võib olla tingitud:

- 1) sekundaarsilindri kolvivarre poolses oleva kahepoolse koormuse reguleerimisklapi lekkest elektrilisele suunaklapile, mis oma konstruktsioonilt ei ole tihe
- 2) silindri seesmisest lekkest

- Platvormi kaldumine kasutaja suhtes tahapoole võib olla tingitud:

- 1) sekundaarsilindri kolvi (põhja) poolses oleva koormuse reguleerimisklapi (15) lekkest elektrilisele suunaklapile, mis oma konstruktsioonilt ei ole tihe
- 2) silindri seesmisest lekkest



Stabiliseerimisseadmetes olev õhk põhjustab vetrumist ja vigu platvormi asendi jälgimisel.

Kui klapid ei ole tihedad, siis sooritage nende hooldus vastavalt hooldusjuhise peatükile “tagasivoolu- ja koormuse reguleerimisklapid”

Koormuse reguleerimisklappide seadeväärtused:

- kahepoolsete koormuse reguleerimisklappide (11) avanemisrõhk on 21,5 MPa (215 bar)
- platvormi all oleva koormuse reguleerimisklapi (15) avanemisrõhk on 21,5 MPa (215 bar)

Ärge muutke klappide seadeväärtusi.

17.8 KORRALINE HOOLDUS

Korralist hooldust tuleb teostada 11 – 12-kuuliste intervallidega.

Kui teil tuleb töötada rasketes tingimustes, kus niiskus, söövitavad ained või söövitav keskkond võivad põhjustada konstruktsioonide seisundi kiiremat halvenemist või muid funktsioneerimise häireid, tuleb kontrolli teostada sagedamini ning kaitsta masina komponente mitmesuguste kaitsvate vahenditega söövituse ja funktsioneerimishäirete eest.

Hooldust võib teostada ainult tehnika-ala spetsialist, kes on hästi tuttav tõstuki konstruktsiooni ja kasutamisega.

Soovitame teil pöörduda müüja hooldusteeninduse poole.

KORRALISE HOOLDUSE SKEEM:

1. Enne hooldustööde alustamist puhastage tõstuk hoolikalt.

Hüdro- ja elektriseadmeid ei tohi avada, kui nad on määrduvad. Süsteemi sattunud mustus võib hiljem põhjustada häireid seadme töös. Peske seade väljastpoolt.

TÄHELEPANU! Jälgige, et kõrgsurve all olev veejuga ei satu otse elektriseadmetele, näiteks alumisele ja ülemisele juhtimispaneelile, releedele, magnetklappidele ja lõpplülititele.

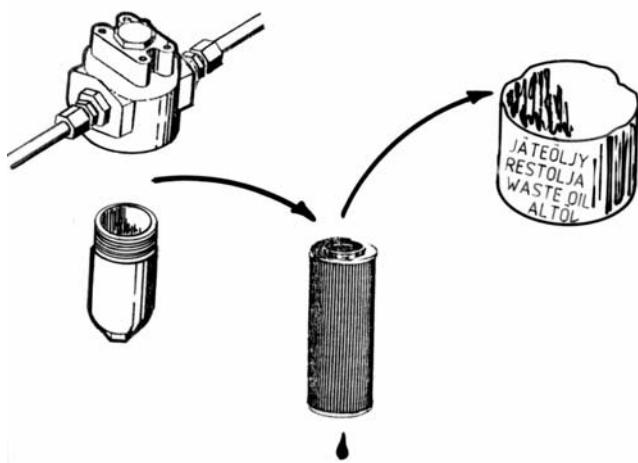
- kuivatage näit. suruõhuga need elektri- ja hüdroseadmete liitmikud, mida kavatsete avada
- pärast kuivatamist kaitse elektriseadmed niiskust tõrjuvate kemikaalidega
- kolvivarred tuleb kaitsta näit. CRC3-36 korrosioonikaitsega alati pärast lahustiga toimunud pesu

ÄRGE UNUSTAGE PUHTUST!

2. Vahetage hüdrovedelik ja filtripadrun

(kaitske nahka kokkupuute eest hüdrovedelikuga)

- laske hüdropaagi tühjendusavast hüdrovedelik välja nii, et silindrid on lühimas asendis
- puhastage ja loputage hüdropaak selleks sobivate ainetega.
- vahetage survefilter ja tagasivoolufilter



- sulgege tühjendusava kork
- valage paaki uus õli, täitemaht ca 30 liitrit (tehases on paak täidetud **Mobil EAL 32** õliga) Hüdroõli viskoossuse klass peab olema **ISO VG32** või **ISO VG32** a õli peab vastama DIN 51524 HLP nõuetele. Info kasutuse ohutuse kohta EXXON MOBIL nr. 581017-60.
- ärge segage omavahel eri õlimarke
- vajadusel lisage hüdroõli kontrolllava ülaservani, kui seade on transpordiasendis.

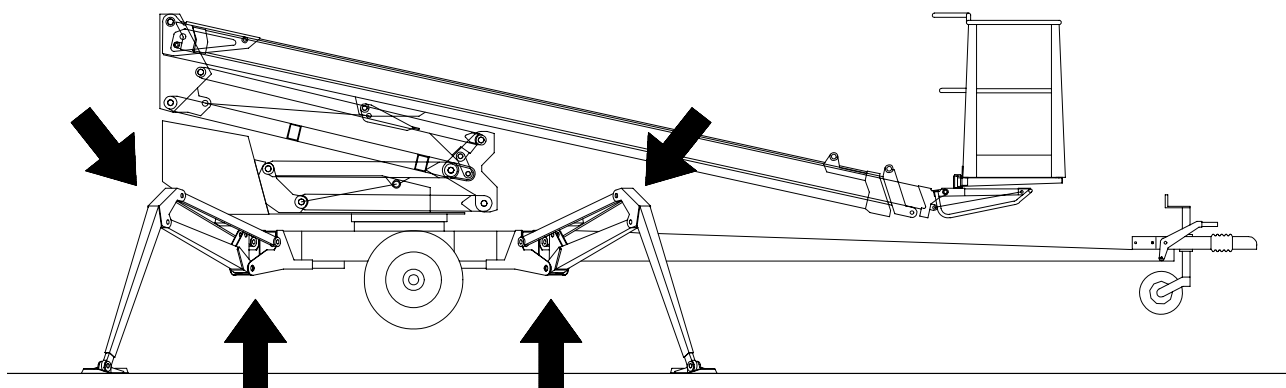
TÄHELEPANU! Vältige keskkonda sattumist.

3. Kontrollige hüdroldvikute ja –torude seisundit

Vahetage vigastatud pinnaga lödvikud ja mõlkis torud. Kontrollige liitmike seisundit.

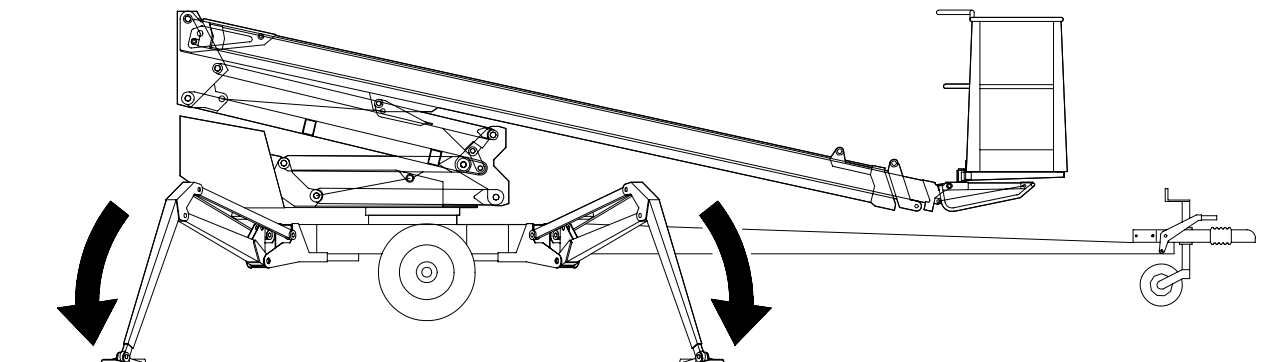
4. Kontrollige tugijalgade liigendeid

- laske tugijalad veidi välja
- liigutage tugijalgu külgsuunas ja kontrollige liigendite lõtku



- kontrollige tugijalgade lõpplülitite mehhanismi funktsioneerimist ja seisundit
- vajadusel vahetage kulunud osad uute vastu
- määrige liigendid (vt. määrdeskeem)

Laske tugijalad toetusasendisse.



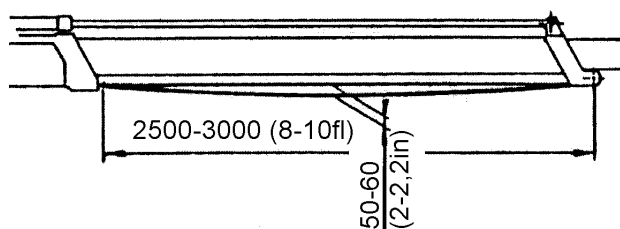
5. Kontrollige silindreid ja määrige liigendilaagrid (vt. määrdeskeem)

- viige šassii juhtimispaneelilt tõstesilinder kõige ülemisse asendisse, kontrollige varre ja liitmike seisundit
- viige šassii juhtimispaneelilt tõstesilinder kõige alumisse asendisse, kontrollige liitmike seisundit
- tõmmake šassii juhtimispaneelilt teleskoopsilinder sisse, seejärel välja ja kontrollige silindrite seisundit ja tihendeid
- määrige tõste-, teleskoop- ja stabiliseerimissilindri liigendid
- lükake šassii juhtimispaneelilt liigendihobade silindrid välja ja kontrollige silindrite seisundit ja tihedust
- kontrollige tugijalgade silindreid ja määrige liigendid

6. Masti ja raami seisundi kontrollimine

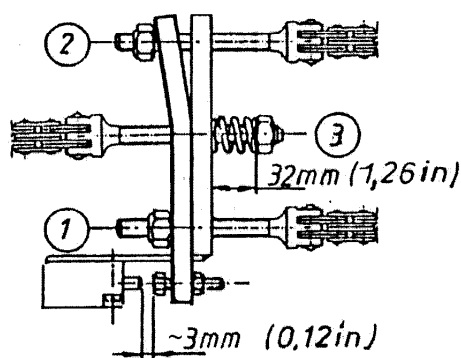
- platvormi, platvormi kinnituse, tõstehoobade ja masti ning noole seisundit, kui teleskoop on välja lükatud
- kontrollige masti liigendite ja liugklotside seisundit ja lõtku ja vajadusel reguleerige need Määrige liugpinnad.
- kontrollige plaadikettide seisundit, kinnitust ja seadet
- kontrollige koormata plaadiketi kinnitust masti külge, selleks tõmmake käega ketist, kui masti pikkus on maksimaalne
- kontrollige käänuseadet ja selle kinnitust, määrige käänumehhanismi laagrid (4 niplit) ja hammasring

TÄHELEPANU! Liigne määrimine võib lükata käänulaagri tihendid kohalt ära.



- kontrollige käänulaagrite lõtku
Lubatud võlli lõtk võib olla ca 1 mm.
- kontrollige käänumehhanismi kinnituspoltide pingutusmomente:
280 Nm (M16)
150 Nm (M12)

Ärge unustage kasutamast lukustusvedelikku, kui te kinnituspolt avate või pingutate (pingutate rist).



- kontrollige raami ja selle keevitusõmbluste seisundit, eriti käänuseadme ümbruses ja tugijalgade kinnituskohtades
- kontrollige tugijalgade seisundit
- kontrollige veotiisli seisundit, eriti selle kinnitust raami külge
- määrige masti ja tugijalgade liigendilaagrid

7. Kontrollige veotiisli seisundit

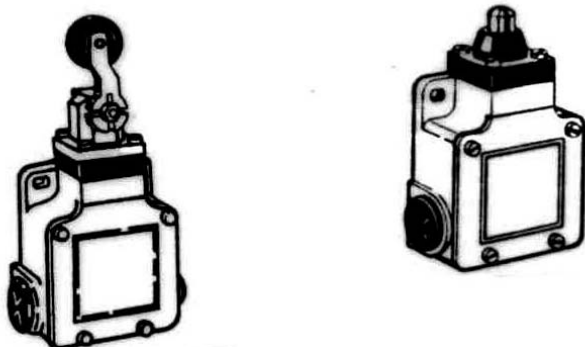
- veotiisli kinnitus
- lõtkud
- kuulhaakeseadme pind
- lukustusseadme seisund
- kontrollige pealejooksupiduri tundlikkust:
 - peatage seade vastavalt juhistele (vt peatükk „Transportimiseks ettevalmistamine“)
 - kuulhaakeseade ja veotiisel lukatakse sisse
 - kuulhaakeseade ja veotiisel peavad pöörduma gaasiga täidetud hüdraulilise amortisaatori mõjust automaatselt tagasi algsesse väljalükatud asendisse

8. Telgede ja vedrustuse kontroll

- kontrollige telgede kinnitust
- kontrollige kummi amortisaatorite ja ristvarbade seisundit

9. Ohutusseadmete seisundi kontroll

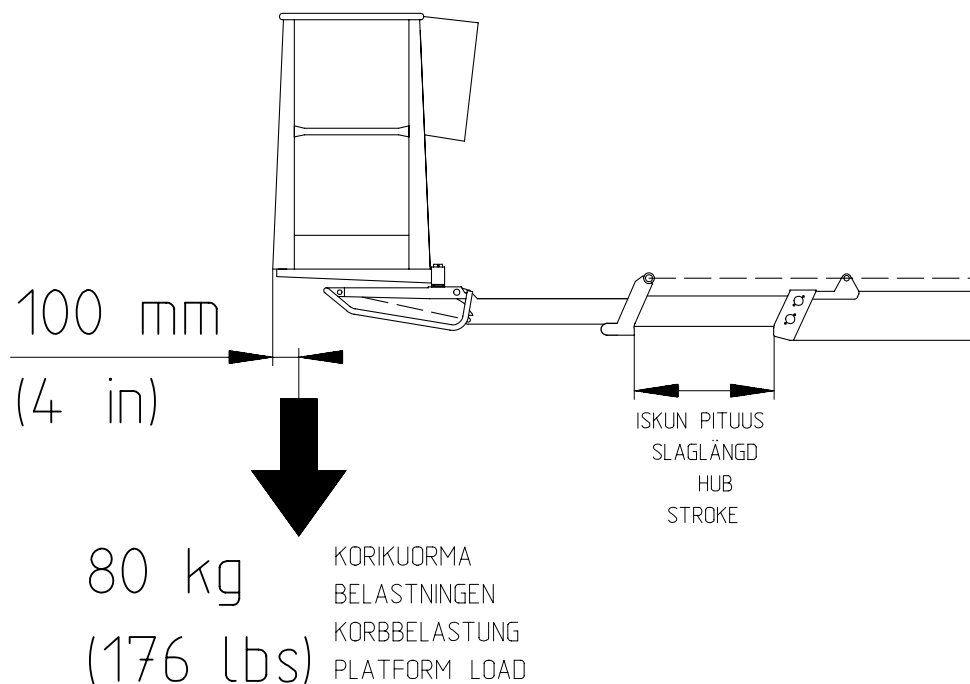
- kontrollige lõpplülitite kinnitust ja välist korrasolekut



- veotiisli RK3 (platvormi transpordiasend 1 tk.)
- turvaseade RK4 ja RK5 (2 tk.)
- tugijalad RK11- RK14 (4 tk.)
- mast (6 tk.)
 - Keti lõpplülitid RK7 ja RK15
 - Masti sissetõmbumise sensor RK8
 - Masti pikkuse sensor RK16 ja RK17
 - Masti tõstenurga sensor RK18

10. Ohutusseadmete kontroll platvormi juhtimispaneelilt

- tõstke mast transpordiasendilt üles
- tugijalad ei tohi funktsioneerida sõltumata sellest, millises asendis on ümberlüüti
- tõstke mast ja kontrollige järgmisi funktsioone:
 1. Avariiseiskamise nupu funktsioneerimine
 2. avariilangetuse funktsioneerimine
- laske mast transporditoele ja tõstke tugijalad üles
 - mast ei tohi funktsioneerida
- laske tugijalad alla (tõstuk horisontaalasendisse)
- asetage platvormile ca 80 kg raskune koormus
- tõstke mast ja lükake teleskoopi väljapoole.
Liigutus peatub, kui süttib haardeulatus punane märgutuli (maksimaalne haardeulatus).



- sel juhul tuleb masti langetus ja teleskoobi väljalükkamine katkestada
- muud masti liigutused võivad toimida

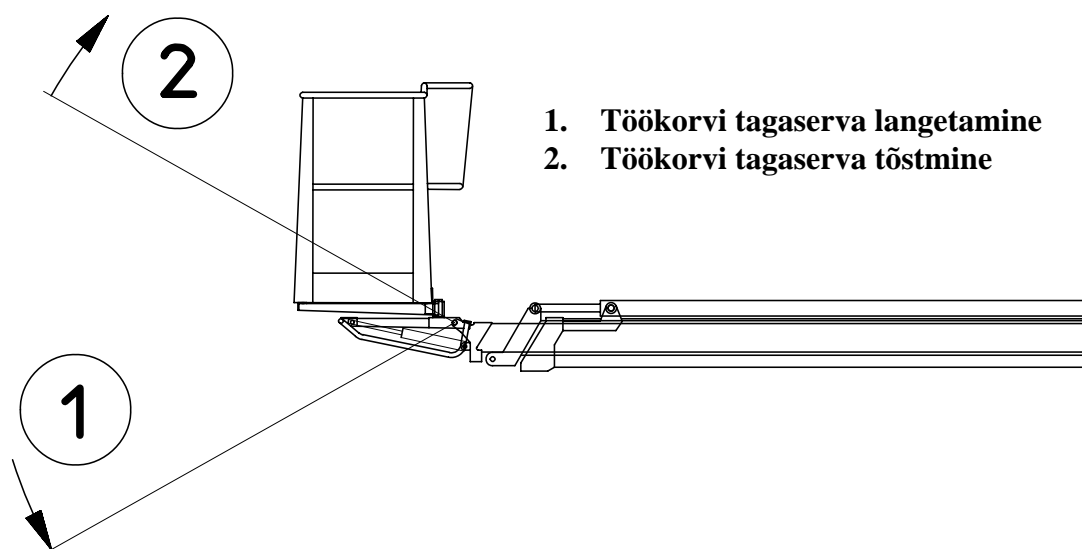
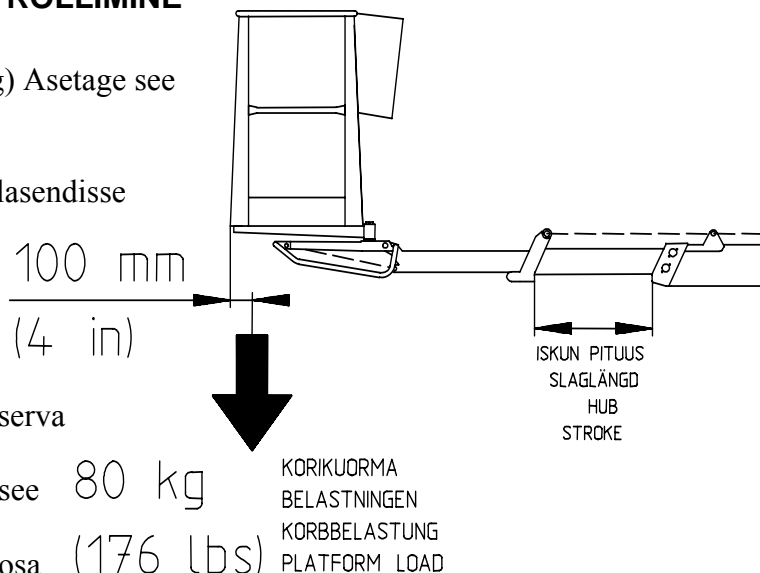
17.8.1 HAARDEULATUSE ALA PIIRIDE KONTROLLIMINE

Asetage platvormile täpselt kaalutud koormus (80 kg) Asetage see 100 mm kaugusele põhja tagaservast.

- viige šassii juhtimispaneelilt mast horisontaalasendisse
- tõstke ja langetage töökorvi tagumist serva töökorvi asendi regulaatoriga

- viige töökorv asendiregulaatoriga horisontaalasendisse nii, et seade lõpeks tagaserva tõsteliigutusega.

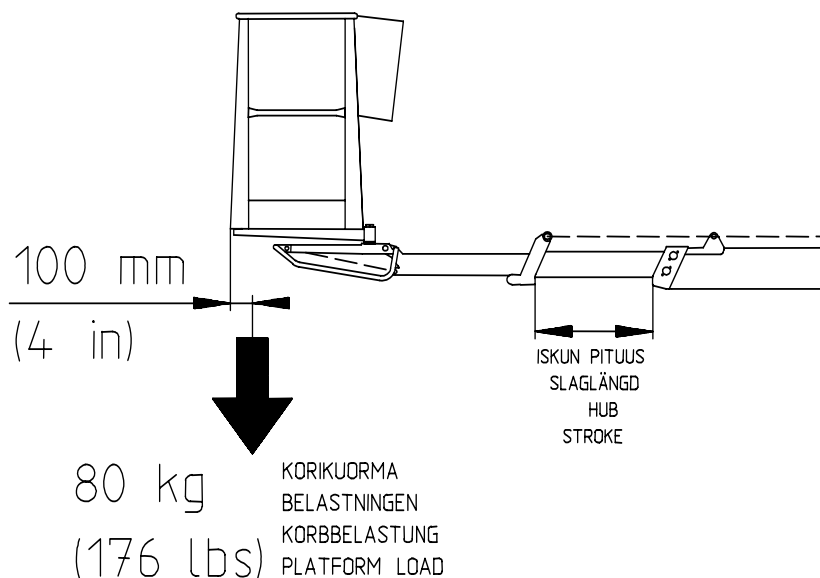
- lükake teleskoopmast nii kaugemale välja, kuni see peatub (ärge korrigeerige töökorvi asendit)
- mõõtke teleskoopmasti ühe jätke väljatuleva osa pikkus (joonis): mõõt peab olema 2050 ± 50 mm
- veenduge, et korvis põleb punane märgutuli H2



Tähelepanu! Kui tõstuki toitevool katkestatakse siis, kui nool on tööulatuse piiril, tuleb teleskoop S31 või S32 nupuga sisse tõmmata, et nool jääks normaalse tööulatuse sisse.

ÜLEKOORMUSPIIRI TESTIMINE

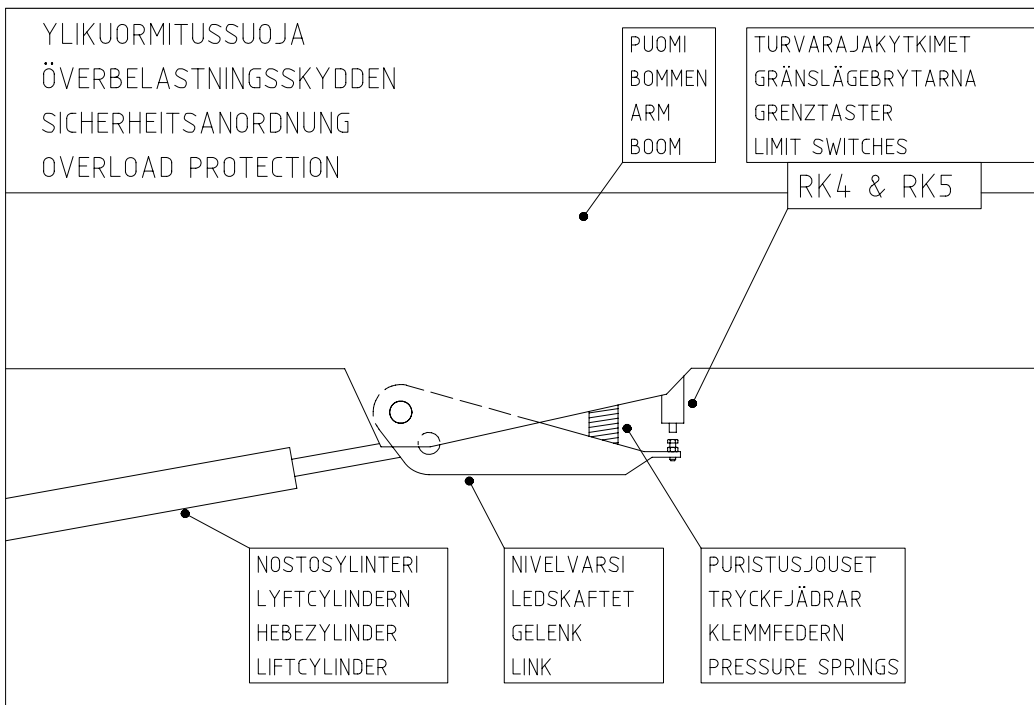
- kui haardeulatuse piiri lõpplüliti RK4 ei toimi, kindlustab ülekoormuse piiri lõpplüliti RK5 haardeulatuse
- ühendage RK4 lahti, selleks ühendage šassii juhtpaneelil vahejuhe klemmplokkide 9 ja 30 vahele. Lisaks ühendage teine vahejuhe klemmploki 58 ja kaitserelee SR3:X klemmi vahele.



- tõmmake mast sisse, seejärel lükake mast uuesti välja, ja mõõtke teleskoopmasti väljatulev osa
Saadud mõõt peab olema 2 350 mm \pm 50 mm
- kui väljatulev osa on liiga pikk, seadke lõpplülitid õigeks ja tagage nende seade säilimine plommiga

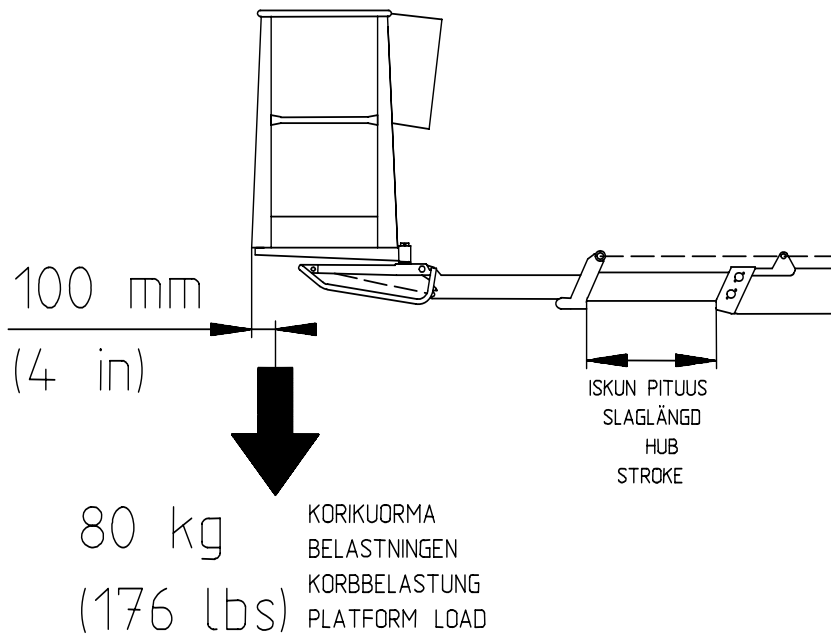
TÄHELEPANU! Ärge unustage RK4 uuesti sisse lülitada, selleks eemaldage vahejuhe.

17.8.2 HAARDEULATUSE ALA JA ÜLEKOORMUSKAITSE SEADMINE



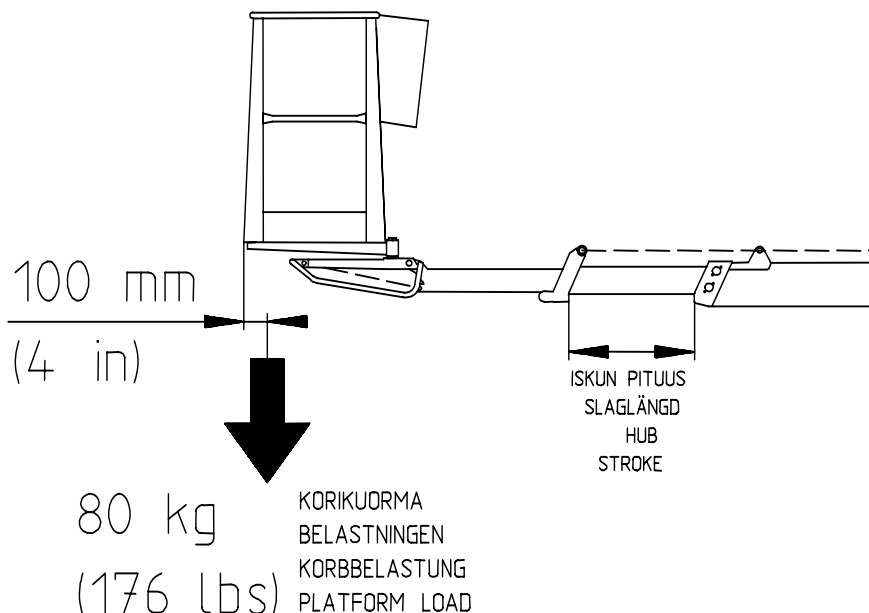
Hoolduse käigus tuleb alati veenduda, et mõlemad lõppülitid toimivad

- platvormi 80 kg mass
- mast horisontaalasendis

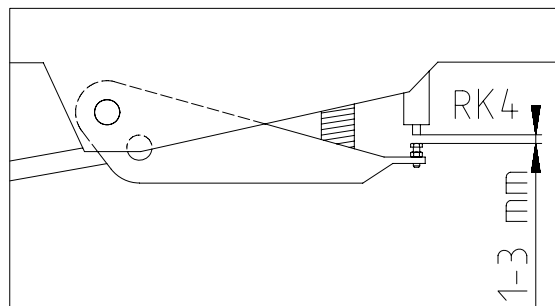


I reguleerimisviis:

- reguleerige RK4 nii lahti, et RK5 hakkab kindlasti esimesena funktsioneerima
- lükake mast välja ja mõõtke masti ühe jätku väljatulev osa (käik)



- saadud mõõt peab olema 2 350 mm ± 50 mm
- pingutage seade lukustusmutrit ja kontrollige nimetatud väärtusi veel kord
- reguleerige RK4 seadeväärtus lähemaks kui RK5
- lükake mast välja ja mõõtke käigu pikkus
- saadud mõõt peab olema 2 050 mm ± 50 mm
- pingutage seade lukustuspolst ja kontrollige nimetatud väärtusi veel kord
- paigutage seadepoltidele kinnitustraat selliselt, et polte poleks mingil juhul võimalik keerata lõpplüliti väljapoole
- plommige traat
- seadekrugi ja lõpplüliti RK4 kontaktpindade vahel peab jääma 1 - 3 mm pilu
- pange kate tagasi kohale



II moodust RK5 funktsioneerimise tagamiseks, kui kinnitustraat on juba paigas, on kirjeldatud käesolevas kasutusjuhendis (vt peatükk „Haardeulatuse piiride kontrollimine“).

11. Rõhkude mõõtmine



Ühendage manomeeter mõõtmiskohta (noolega näidatud kohta).

- max. rõhk, kui töötemperatuurini (40 - 60 °C) soojendatud õli puhul on 20 - 20,5 MPa (200 - 205 bar)
- pööramisel 8 MPa (80 bar)
- kui teil tuleb rõhku reguleerida, kindlustage seade püsimine plommi abil

12. Kontrollige platvormi juhtseadmete seisundit

- kontrollige platvormi elektriseadmete üldist seisundit ja pihustage vajadusel niiskuskaitsevahendit
- kontrollige juhtmete ja vee-eraldite pingsust
- kontrollige helisignaali (S10), avariiseiskumise (S4), avariilangetuse (S12) ja teleskoobi sissetõmbe (S32) süsteeme
- testige kõiki liigutusi
- enne tõstmist testige haardeulatuse piiri lõpplülitit RK4 ja ülekoormuse lõpplülitit RK5 toimimist

13. Hoiatuskleebised ja -teibid

- veenduge, et kõik hoiatuskleebised ja teibid on loetavad, vajadusel asendage kulunud uutega

14. Kontrollige pidurite ja sõiduseadme töökorda

- võtke rattad ära
- puhastage pidurisüsteem ja kontrollige seadeid
- veenduge, et piduriklotsid liiguvad ja tagastusvedrud on korras
- vajadusel uuendage kulunud hõõrdeplaadid
- kontrollige sõiduseadme töökorda ja määrige liigendid
- asetage rattad tagasi ja pingutage rattapoldid (325 Nm)
Ärge unustage kontrollida poltide pingsust pärast ca 100 km sõitu.
- kontrollige rehvirõhku:
 - 700 kPa (7,0 bar) tagumised rattad
 - 250 kPa (2,5 bar) tugiratas
 - 300 kPa (3,0 baari) lisarattas
- kontrollige pealejooksupiduri ja seisupiduri liikumisvaru
- kontrollige turvatrosside seisundit

15. Kontrollige tulede ja reflektorite seisundit

16. Vajadusel uuendage korrosioonikaitset, näit. Tectyl 210R korrosioonitõrjeainega

17. Testige tõstukit koormustestimise juhise järgi 80 kg raskuse koormaga. Kontrollige testimise lõppedes konstruktsioonide seisundit.

18. Koostage kontrolli protokoll, säilitage oma eksemplar ja andke teine eksemplar kliendile.

18 JUHISED TÕSTUKI SEISUNDI KONTROLLIMISEKS

Ehitusplatsil olevaid tõstukeid ja tõsteseadmeid tuleb enne nende kasutuselevõttu kontrollida. Ehitusplatsil töötamise ajal tuleb perioodiliselt, kui võimalik, siis vähemalt üks kord nädalas, teostada tõstukite, liftide ja muude sedalaadi tõsteseadmete hoolduskontrolli. Pidage päevikut, kuhu kandke avastatud puudused ja vead ning teavitage neist töödejuhatajat.

18.1 ESIMENE KONTROLL

Dino-tõstukid kontrollitakse ja testitakse koormusega esimest korda juba valmistaja poolt. Testimistulemused kantakse testimisprotokollile, mis tarnitakse kliendile koos tõstukiga.

18.2 TÖSTUKI KONTROLLAKTI NÄIDIS



TEST CERTIFICATE

DATE: _____

START-UP TESTS:

Inspection place: Dino Lift Oy Inspector's signature: Schmidt Florian NT0578

BASIC KNOWLEDGE

Manufacturer: Dino Lift OY Place of manufacture: Finland

Address: Raikkolantie 145
32210 LOIMAA

Importer: _____

Type of lift: Boom platform Scissor platform Mast platform

Chassis: Car Self propelled Trailer mounted

Boom: Articulated boom Telescope boom Articulated telescope boom

Scissor Fixed mast Telescope mast

Outriggers: Hydraulic turning Hydraulic pushing Mechanical

TECHNICAL SPECIFICATIONS

Machine and type: DINO 260 XTD Max. platform height: 24m

Number of manufacture: YGC D260XT 9 0 026279 Max. outreach: depend on load: Depend on load

Year of manufacture: 2009

Max. lifting capacity: 215 kg Boom rotation: Continuous

Max. person number: 2 Support width: 4,4 m

Max. additional load: 55kg Transport width: 2,04 m

Power supply: 230VAC / Engine Transport length: 8,25 m

Lowest temperature: -20 °C Transport height: 2,33 m

Weight: 3495 kg Basket size: 0,7x1,3 m

Inspection points: (Y = meet standards N = do not meet standards)

	Y	N		Y	N
A. STRENGTH			6. Plate for supports	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
1. Certificate of material	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	7. Safety colours	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
2. Certificate of strength	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>			
B. STABILITY			D. SAFETY REQUIREMENTS		
1. Certificate of stability test	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	1. Indicating device for horizontal position	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
2. Working space diagram	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	2. Locking device and lockings	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
C. GENERAL REQUIREMENTS			3. Stop device for lifting	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
1. User's manual	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	4. Stop for opening of support	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
2. Place for safekeeping for user's manual	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	5. Safety distances	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
3. Machine plate - checking plate	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	6. Position of working face	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
4. Load plate	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	7. Structure of working face	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
5. Warning plate	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	8. Emergency descent system	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
			9. Limit devices	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

DINO 260XTD

E. ELECTRIC APPLIANCES		G. SAFETY DEVICE	
1. Electric appliances	<input checked="" type="checkbox"/> <input type="checkbox"/>	1. Safety limit switch	<input checked="" type="checkbox"/> <input type="checkbox"/>
		2. Sound signal	<input checked="" type="checkbox"/> <input type="checkbox"/>
F. CONTROL DEVICES		H. LOADING TEST	
1. Protections	<input checked="" type="checkbox"/> <input type="checkbox"/>	1. Loading = 323 kg	<input checked="" type="checkbox"/> <input type="checkbox"/>
2. Symbols / directions	<input checked="" type="checkbox"/> <input type="checkbox"/>	2. Work movements	<input checked="" type="checkbox"/> <input type="checkbox"/>
3. Placings	<input checked="" type="checkbox"/> <input type="checkbox"/>		
4. Emergency stop	<input checked="" type="checkbox"/> <input type="checkbox"/>		
FAILINGS AND NOTES _____			
Failings have been repaired. Date: _____ Signature: _____			

Dino Lift Oy
Raikkolantie 145
FIN-32210 LOIMAA, FINLAND
Tel. +358 - 2 - 7625 900, Fax +358 - 2 - 7627 160, e-mail: dino@dinolift.com

18.3 IGAPÄEVANE KONTROLL VÕI KONTROLL ENNE KASUTUSELEVÕTTU

Seda kontrolli teostatakse alati, kui tõstuk alustab tööd uues töökohas ja iga tööpäeva alguses. Kontrolli teostab tõstuki operaator. Kontrollimise käigus tuleb pöörata tähelepanu järgmistele momentidele:

- selgitage välja töökoha maapinna tugevus (vt tabelit „Lubatud maksimaalne surve pinnasele eri pinnasetüüpide puhul”, vt peatükki „Pinnase kandvusomadused“)
- kontrollige tõstuki toestust
- kontrollige horisontaalasendi indikaatori seisundit
- kontrollige avariiseiskumissüsteemi töökorda, seda nii platvormil kui ka šassii juhtimispaneelilt
- kontrollige avariilangetuse süsteemi töökorda, seda nii platvormil kui ka šassii juhtimispaneelilt
- helisignaali seisundi kontroll
- avarii- ja märgutulede kontroll
- tulede ja reflektorite seisundi ja puhtuse kontroll
- juhtseadmete seisundi ja platvormi liikumise kontroll
- liikumisteede, platvormi värava ja käsipuude seisundi kontroll
- haardeulatuse piiri lõpplüliti RK4 toimimise kontroll (vt peatükk „Haardeulatuse piiride kontrollimine”)
- masti liikumist takistavate lõpplülitite kontroll (vt peatükk „Korraline hooldus“)
- tugijalgade liikumist takistavate lõpplülitite kontroll (vt peatükk „Korraline hooldus“)
- õlilekete kontroll
- pidurite töökorra kontroll
- kontrollige visuaalselt tõstuki konstruktsioone
- vaadake, kus asuvad töötsoonis võimalikud elektrijuhtmed (vt. punkt "Üldised turvajuhised")

18.4 IGAKUINE, S.T. HOOLDUSKONTROLL

Seda kontrolli peab teostama väljaõppinud ja tõstuki hästi tundev isik.
Kontroll hõlmab:

- kõiki igapäevase kontrolli käigus teostatavaid operatsioone
- masti ja platvormi kinnituskohdade kontrolli
- platvormi stabilisaatori seisundi ja funktsioneerimise kontrolli
- kandekonstruktsioonide seisundi visuaalset kontrolli
 - raam
 - käänumehhanism
 - teleskoop (väljasirutatud)
 - tugijalad ja nende liigendid
 - keevitusõmblusi pragude, söövitusedefektide ja murdekohtade leidmiseks
 - võimalike käigus teostatud remonditööde ja keevitusõmbluste kvaliteeti
- platvormi vajumise kontroll (kirjelduse leiate hooldusjuhendist)
- tugijalgade vajumise kontroll (kirjelduse leiate hooldusjuhendist)
- hüdrovedeliku taseme kontroll
- elektrohüdraulilise pöörleva adapteri kontroll; veenduge, et selles pole õlilekkeid, ja et pöörlemissüsteem toimib
- rehvide ja rehvirõhkude kontroll
- rattapoltide ja –pöidade kontroll
- pöördmehhanismi lõtku kontroll
- veenduge, et sõiduseade töötab laitmatult
- elektrijuhtmete seisundi ja kinnituse kontroll
- aku seisundi ja kinnituse kontroll
- kontrollige veetiisli seisundit
- veenduge, et kõik tähised, hoiatusteibid ja juht- ja kontrollseadmete identifitseeriv märgistus on olemas, korras ja puhtad
- kontrollige tõstuki üldist puhtust

18.5 IGA-AASTANE, S.T. KORRALINE KONTROLL

Seda kontrolli teostab vastavat kvalifikatsiooni omav spetsialist või hooldusettevõtte (vt peatükki „Kontrollimine“). Kontrolli käigus tuleb pöörata erilist tähelepanu teraskonstruktsioonidele, ohutusvahenditele ja juhtsüsteemide korrasolekule.

Puhastage masin enne kontrolli teostamist

Kontroll hõlmab järgmisi operatsioone ja toiminguid:

- igapäevase ja igakuise kontrolli käigus sooritatavad operatsioonid
- hüdroüsteemi põhjalik kontroll
 - jõuseade
 - ühendage manomeeter hüdroüsteemi rõhumõõtepunkti
 - sooritage mõned funktsioonid lõpuni, et hüdrovedelik hakkaks voolama avariiklapi kaudu
 - määrake rõhk manomeetrist; sooja õli puhul on rõhk 20 -20,5 MPa (200 - 205 bar)
 - tugijalgade tagasivooluklapid
 - tõstke seade tugijalgadele ja mõõtke raami kaugus maast iga tugijala kohal
 - astuge platvormile ja lükake teleskoop välja, mast peab olema horisontaalne
 - Keerake masti paar korda; viige tagasi lähteasendisse, ja veenduge, et maapinna ja raami vaheline kaugus pole muutunud.
 - tõstke tugijalad maast lahti ja jätke tugijalad sellesse asendisse ca 10 minutiks
 - Veenduge, et tugijalad pole alla vajunud.
 - tõstesilindri tagasivooluklapp
 - tõstke masti šassii juhtimispaneelilt ca 45 ° nurga alla ja lükake teleskoop välja
 - Jälgige ca 10 minutit ja veenduge, et mast ei vaju alla.
 - teleskoobi silindri koormuse reguleerimisklapp
 - tõstke mast šassii juhtimispaneelist üles ja lükake teleskoop veidi välja;
 - laske masinal seista selles asendis ca 5 minutit
 - veenduge, et teleskoop ei tõmbu iseeneslikult sissepoole
 - stabiliseerimissüsteemi koormuse reguleerimisklapp
 - asetage platvormile ca 80 kg raskune koormus
 - tõstke ja langetage masti 4 - 5 korda
 - veenduge, et platvormi asend ei muutu
 - elektrilised suunaklapid
 - rakendage kõiki masti ja käänu funktsioone, ja veenduge, et kõik liigutused toimuvad õigesti ning et liigutus lõpeb kohe, kui juhtkang lahti on lastud.

DINO 260XTD

- suunaklapp šasiis
 - veenduge, et tugijalgade ja sõiduseadme klapid toimivat korralikult, ja et liikumist ei toimu, kui klapisäär on keskasendis
- elektrohüdrauliline pöörlev adapter
 - veenduge, et liitmikest ei leki õli
 - veenduge, et pöördkang on hästi kinnitatud ega jää kinni
- silindrid
 - viige tugijalad toestusasendisse ja kontrollige kolvivarte ja puhastuspindade seisundit
Veenduge, et silindrites pole välispidiseid lekkeid.
 - tõstke mast ülemisse asendisse ja kontrollige tõstesilindri kolvivarre ja puhastuspinna seisundit
 - tõstke hoobad ülemisse asendisse ja kontrollige silindrite kolvivarte ja puhastuspindade seisundit
 - kontrollige pea- ja sekundaarsilindri süsteemi peasilindri kolvivarre ja puhastuspinna seisundit
 - laske mast alla ja kontrollige platvormi all oleva sekundaarsilindri kolvivarre ja puhastuspinna seisundit
- lõdvikud
 - veenduge, et lõdvikud pole kulunud ega leki
- torud
 - veenduge, et torud pole mõlkinud, et neist ei leki õli, et nad pole kinnituskohtades söövitunud ega hõõrdunud
Veenduge, et torud on kinni
- liitmikud
 - veenduge, et lõdviku- ja toruliitmikes pole lekkeid
- elektrisüsteemi põhjalik kontroll
 - veenduge, et juhtimispaneelid on kuivad, puhtad ja nende tihendid on korras
 - kontrollige kaabliklemmide seisundit, nende niiskuskindlust
 - kontrollige lõplülite seisundit ja kinnitusi
 - kontrollige lõplülite läbilaskemuhvi pingsust
 - kontrollige elektriliste klappide liitmike seisundit
 - kontrollige magnetklappide liitmike seisundit
 - kontrollige visuaalselt kõikide elektrijuhtmete seisundit
 - kontrollige toitepistikute seisundit
 - kontrollige elektrimootori seisundit
- silindrite kinnituse kontroll
 - kontrollige tugijalasilindrite liigendilaagrite ja –tappide seisundit ja liigenditappide lukustuse seisundit
 - kontrollige mastisilindrite liigendilaagrite, –tappide ja liigenditappide lukustuse seisundit
 - kontrollige liigendihoobade silindrite liigendilaagrite ja tappide ning lukustuse seisundit
 - kontrollige teleskoopsilindri liigendilaagrite, –tappide ja liigenditappide lukustuse seisundit
Kontrollige pneumoamortisaatorite seisundit.

DINO 260XTD

- kontrollige pea- ja sekundaarsilindrite liigendilaagrite, –tappide ja liigenditappide lukustuse seisundit
- masti liigendi kontroll
 - kontrollige masti liigendite teljetapi ja laagrite ja tapi lukustuse seisundit
 - kontrollige liigendihoobade liigendi võllitappide, laagrite ja tappide lukustuse seisundit
- tugijalgade ja tugiplaatide kontroll
 - kontrollige tugijalgade mehaanilist struktuuri ja keevisõmblosti
Konstruktsioonis ei tohi esineda deformatsioone ega murdekohti.
Keevisõmblustes ei tohi olla murdunud kohti ega rebendeid.
 - veenduge, et tugiplaadis ei esine deformatsioone, murdekohti ega rebendeid
Kontrollige ka seda, et tugiplaati on võimalik liigendil hõlpsasti pöörata.
- masti kontroll
 - lükake teleskoop välja, ja veenduge, et mastis pole püsivaid deformatsioone, mõlke ega tugevalt kulunud kohti
 - veenduge ka selles, et keevisõmblusted on terved, et neis pole murdunud kohti ega rebendeid
 - kontrollige masti kinnitusplatvormi seisundit, veenduge, et neis pole murdunud kohti ega rebendeid
 - kontrollige platvormi kinnituste seisundit
 - kontrollige platvormi liigenditapi lukustust
 - kontrollige plaadiketi seisundit, kinnitust, tappide lukustust ja vedru pingsust
 - kontrollige energia ülekandeketi ja selle kinnitusplatvormide seisundit ning poltide pingsust
 - kontrollige masti liugklotside lõtku ja kinnitust
- platvormi kontroll
 - üldseisund
 - veenduge, et platvormis pole püsivaid deformatsioone, tugevalt kulunud kohti ega mõlke
 - veenduge, et käsipuud, astmed, värava ja värava hinged on terved
 - veenduge, et port ei ole ühenduses ülemise toruga
 - kontrollige platvormi põhjaplaat on terve
 - kontrollige kandekonstruktsioonide seisundit, veenduge, et neis pole tugevaid mõlke ega deformatsioone
- kõikide katete kontroll
 - kontrollige tugijalasilindri katte seisundit
 - kontrollige sekundaarsilindri katte seisundit
 - kontrollige mastiotsa katte, käänumehhanismi katete, šassii juhtimispaneeli kaane, turvaseadme kaane ja platvormi juhtimispaneeli kaane seisundit
- kõikide poltühenduste visuaalne kontroll
- pööramiseadmete kontroll
 - üldseisund
 - kontrollige nurkkäigu lõtku ja kinnitust
 - kontrollige hammasringi seisundit
 - kontrollige käänulaagri lõtku
 - kontrollige käänulaagri kinnituspoltide pingsust (M16 280 Nm, M12 150 Nm)

DINO 260XTD

- kontrollige käänumootori kinnitust
- šassi kontroll
 - üldseisund
 - kontrollige veotiisli kinnitust raamiga
 - kontrollige veotiisli seisundit ja kinnitust šassiiga
 - kontrollige telje seisundit ja selle kinnitust
 - kontrollige piduritrosside ja –hoobade seisundit
 - kontrollige rattapõidasid, kinnituspoltide pingsust, rehvide seisundit ja rehvirõhku
 - kontrollige rattalaagrite seisundit ja lõtku
 - kontrollige sõiduseadme seisundit, selle komponentide kinnitust ja elektrikomponentide katete seisundit
 - kontrollige masti transporditoe seisundit
- testige tõstuki funktsioone, juhtseadmete toimimist ja kontrollige haardeulatust 80 kg raskuse koormusega platvormil vastavalt juhiste (vt peatükki „Haardeulatuse piiride kontrollimine“)
- kontrollige testimise ajal ka lõpplülitite funktsioneerimist (kirjelduse leiate hooldusjuhistest)
 - koormuse lõpplülitid ohutusseadmetes
 - masti tööd takistavad lõpplülitid tugijalgades
 - tugijalgade tööd takistavad lõpplülitid veotiisli
- pärast testimist tuleb veenduda, et koormus pole põhjustanud teraskonstruktsioonide või muude koormatud komponentide konstruktsioonilisi defekte nagu rebendid või ohtlikud püsivad deformatsioonid
- regulaarse kontrolli teostamise kohta tuleb pidada protokoll, kuhu kantakse järgmised seigad:
 1. kontrollskeem
 2. informatsioon keevitamise teel teostatud remonttöödest
 - a) millal teostatud
 - b) kes tegi
 - c) millises kohas
- kui iga-aastane kontroll on teostatud ja masin on valmis kasutuselevõtuks, tuleb kontrollimise kuupäev kanda masina kontrolliplaadile

18.6 SPETSIAALNE KONTROLL

(KONTROLLIMINE PÄRAST ERAKORDSET OLUKORDA)

Kontroll tuleb sooritada juhul, kui tõstuk on saanud viga, või on muul viisil sedavõrd kannatada saanud, et selle tugevus või muu ohutust mõjutav tegur on kahjustunud.

- sellisel puhul kontrollitakse tõstukit nii kasutuselevõtu eelse kontrolli juhiste järgi
- tõstukile tuleb sooritada koormustest 25% ülekoormusega ja stabiilsustest
- kontrolli kohta koostatakse protokoll

18.7 KORRALISE HOOLDUSE KÄIGUS TEOSTATAV KOORMUSTEST

1. Toetage masin tugijalgadel tasasele ja kandvale maapinnale. Vajutage tugijalad lõpuni alla (toetuspinna laius minimaalne)
2. Keerake mast veetiisli pealt ära ja laske alla
3. Asetage platvormile 215 kg raskune kaalutud koormus (I).
4. Tõstke mast maksimaalselt üles ja lükake teleskoop välja (maksimaalne tõstekõrgus)
5. Laske mast alla tasemeni, kus turvaseade liikumise peatab.
6. Keerake masti ja noolt enam kui 360°.
7. Tõmmake teleskoop sisse ja laske mast alla horisontaalasendisse.
8. Lükake teleskoop välja, kuni lõpplüliti RK4 peatab liikumise. Pöörates masti enam kui 360° jälgige seadme stabiilsust.
9. Teostage samad operatsioonid, kui platvormil on 80 kg raskune koormus (II).
10. Võrrelge külghaaret haardeulatuse diagrammiga, ja vajadusel reguleerige nii, nagu on kirjeldatud peatükis „Haardeulatuse ala ja ülekoormuskaitse seadistamine“.

Kui eelpool kirjeldatud koormustestide I ja II ajal ning pärast koormuse rakendamist sooritatud kontrolli käigus ei leita tõstuki konstruktsioonis ja stabiilsuses midagi viga olevat, võib tõstukit kasutada tingimusel, et järgitakse haardeulatuse/koormuse diagrammil näidatud väärtusi.

Tõstuki maksimaalne lubatud platvormi koormus on 215 kg

- tõstukile sooritatakse koormustest 50 %-lise ülekoormusega, seejärel kontrollitakse põhjalikult tõstuki konstruktsioone esmase, s.t. kasutuselevõtuga seoses teostatava kontrolli käigus
- iga-aastase hoolduse ja kontrolli käigus testitakse tõstuki funktsioneerimist maksimaalse lubatud koormusega ning kontrollitakse põhjalikult konstruktsioonide seisundit
- koormustesti kohta tehakse märges kasutuselevõtukontrolli protokollis, märges funktsioneerimistesti kohta tehakse iga-aastase hoolduse protokollis ning iga-aastase s.t. korralise hoolduse protokollis.

19 JUHISED VIGADE AVASTAMISEKS

VIGA	VEA KÕRVALDAMINE
------	------------------

1. Juhtimispaneelile ei tule voolu.

Taimerikaardile ei tule voolu.	Aku peasulavkaitse F1 katki, vahetage sulavkaitse. Massilüliti lahti. Keerake massilüliti kinni.
Taimerikaart ei aktiveeru.	Kontrollige sulavkaitse F6. Veenduge, et võti on asendis 1.
Vool ei liigu läbi taimerikaardi.	Kontrollige taimerikaardil sulavkaitset F2.

2. Ükski platvormi funktsioonidest ei hakka tööle, ehkki elektrimootor käib ja ümberlüüti on asendis 1

Tugijalgade märgutuli ei põle	Kontrollige tugijala lõpplülite (RK11, RK12, RK13 ja RK14) töökorda.
Tugijala lõpplüliti roheline märgutuli põleb, aga masti liigutused ei toimi.	Kontrollige tugijala vooluringi kaitsereleed SR2.
Masti haardeulatuse piir ületatud.	Tõmmake teleskoop nupust S31 või S32 sisse, kuni korv on tööpiirkonnas.

3. Tugijalad ei toimi

Mast ei ole transporditoel.	Asetage mast transporditoele.
Masti lõpplüliti ei ole sulgunud.	Asetage mast korralikult transporditoele, kontrolli lõpplüliti RK3 funktsioneerimist.

4. Korvi pööre ei toimi

Automaatkaitse F10 on rakendunud.	Automaatkaitse nullistamiseks vajutage nullistusnuppu.
-----------------------------------	--

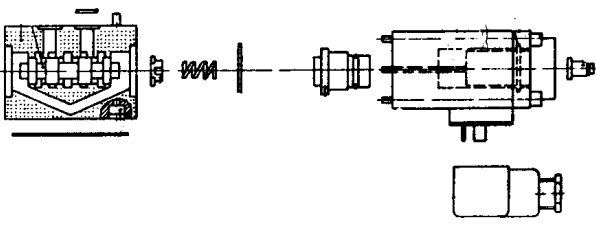
5. Elektrimootor ei käivitu

Võti on vales asendis.	Keerake lüliti soovitud kasutuskoha asendisse.
Avariiseiskamise nupp on jäänud alla	Tõmmake nupp üles ja käivitage mootor mõne liigutuse sooritamiseks.
Sulavkaitse F3 katki	Paigaldage uus sulavkaitse (10 A)
Voltmeetrile ei tule elektrivõrgust (230VAC) voolu.	Kontrollige rikkevoolulüliti, toitejuhtmeid ja -kaableid ning jaotuskarbi ja sulavkaitsmete seisundit.
Rikkevoolu kaitselüliti on sisse lülitunud	Nullige rikkevoolu kaitselüliti.
Teleskoobi keti lõpplüliti RK7 või RK15 on lahutanud kontaktori vooluringi	Kontrollige RK7 ja RK15 funktsioneerimist ja reguleerige vastavalt juhiste (vt peatükki „Korraline hooldus“).
Kaitserelee ei nullistu.	Kontrollige elektriskeemi abil kaitserelee funktsioneerimist.

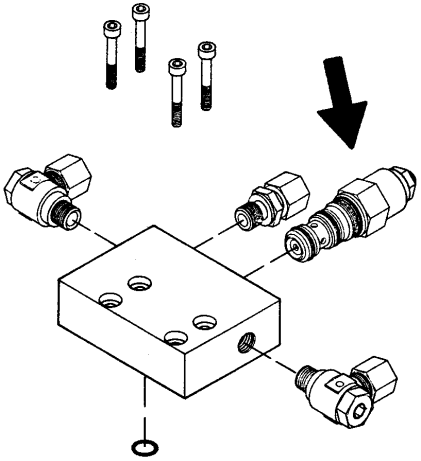
Kontrollige, kas viga on elektri- või hüdrostsüsteemis

VIGA	VEA KÕRVALDAMINE
------	------------------

6. Platvormi liikumine häiritud - võimalik on sooritada vaid üksikuid liigutusi

<p>Häired ebamäärased, ebaregulaarsed.</p> 	<p>Veenduge, et hüdrovedelik ja –filter on vahetatud.</p> <p>Puhastage/peske solenoidklappide säared ja klapi pesad (nõuab eriti piinlikku puhtust – võimalikke häirivaid osakesi ei pruugi palja silmaga näha).</p> <p>Viga võib olla tingitud ka juhtkangide ajutistes kontaktihäiretes.</p> <p>Pihustage niiskusetõrje vahendit.</p>
<p>Tõste, langetus ja teleskoobi väljalüke ei funktsioneerid, punane märgutuli põleb platvormil ja šassii juhtimispaneelil ning sumisti hakkab tööle.</p>	<p>Mast ja nool on ülekoormatud, tõmmake teleskoop sisse ja proovige uuesti (automaatne tagastus).</p>

7. Mast vajub aeglaselt alla.

<p>Koormuse reguleerimisklapp lekib.</p> 	<p>Eemaldage klapp ja puhastage see mustusest.</p> <p>Kontrollige rõngastihendite seisundit.</p> <p>Paigaldage klapp hoolikalt oma kohale – õige pingutusmoment on 60 Nm.</p> <p>Vajadusel asendage klapp uuega.</p>
--	--

8. Agregaat ei käivitu

Võrgujuhtmestik kinni.	Võtke pistik vooluvõrgust välja.
Aku tühi.	Laadige aku.
Aku peasulavkaitse katki.	Paigaldage uus sulavkaitse.

9. Agregaati käivitub, kuid ei hakka tööle

Kütusepaak tühi.	Täitke kütusepaak.
Õhutusklapp väljas.	Vajutage õhutusklapi nuppu (külm mootor).
Gaasihoob tühikäiguasendis.	Suurendage kütuse etteannet.

VIGA	VEA KÕRVALDAMINE
------	------------------

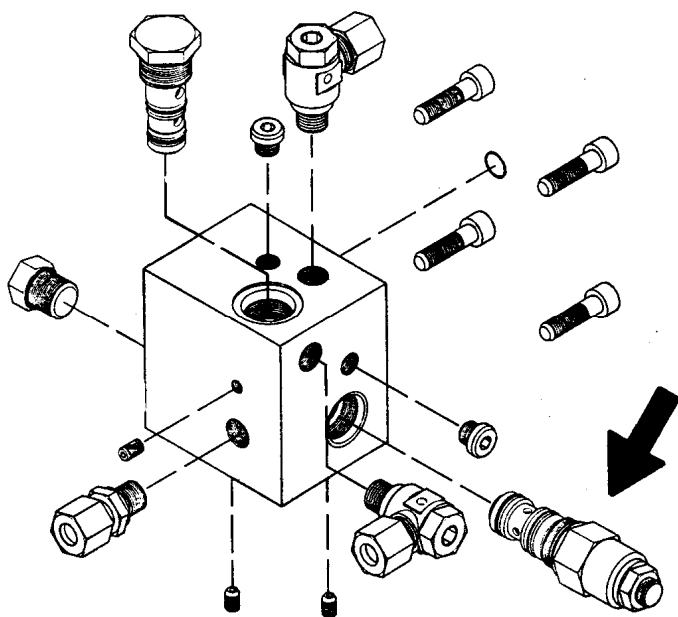
10. Mast ei tõuse

	<p>Vt. punkt 4.</p> <p>Elektriklapp on keskmises või langetuse asendis.</p> <p>Muud põhjused, vt. punkti, kus räägitakse solenoidklapi kinnijäämisest.</p>
Tõste juhtimisseadme kasutamisel käivitub pööramisfunktsioon.	<p>Käänu magnetklapp on tööasendisse kinni jäänud.</p> <p>Peske säär ja klapipesa hoolikalt.</p>

11. Teleskoop ei toimi

	<p>Vt. punkt 6.</p> <p>Veenduge, et teleskoobi solenoidklapp pole jäänud keskmisesse asendisse, või langetuse asendisse.</p>
--	--

12. Teleskoop vajub aeglaselt sisse



Koormuse reguleerimisklapp lekib.	Toimige nii, nagu kirjeldatud punktis 7.
-----------------------------------	--

13. Platvorm vajub taha

Põhjapoolne koormuse kahepoolne reguleerimisklapp lekib.	Toimige nii, nagu kirjeldatud punktis 7.
Platvormi all olev koormuse reguleerimisklapp lekib.	Toimige nii, nagu kirjeldatud punktis 7.

VIGA	VEA KÕRVALDAMINE
------	------------------

14. Platvorm vajub ette

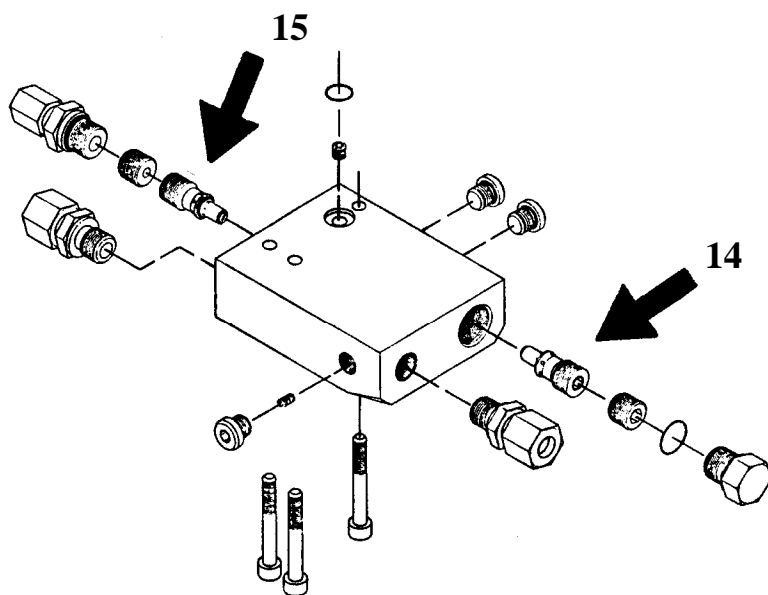
Varrepoolne koormuse kahe-suunaline reguleerimisklapp lekib.	Toimige nii, nagu eespool kirjeldatud.
--	--

15. Tugijalad ei toimi

Mast ei ole toetatud.	Asetage mast toele.
Masti/tugijala solenoidklapp ei toimi (jäab keskmisesse asendisse).	Toimige nii, nagu kirjeldatud punktis 6.

16. Tugijalg ei püsi toetusasendis (joonis)

Põhja poolne tagasivooluklapp lekib.	Toimige nii, nagu kirjeldatud punktis 7 (koormuse reduktsiooniklapp). Pingutusmoment 55 Nm.
--------------------------------------	---

**17. Tugijalg ei püsi transpordiasendis (joonis)**

Hoova poolne tagasivooluklapp lekib.	Toimige nii, nagu eespool kirjeldatud.
--------------------------------------	--

18. Sõiduseade ei toimi

Mast ei ole toetatud.	Asetage mast toele.
Masti/tugijala solenoidklapp ei toimi (jäab keskmisesse asendisse).	Toimige nii, nagu kirjeldatud punktis 6.

VIGA	VEA KÕRVALDAMINE
------	------------------

19. Liiga väike pidurdusjõud

Liiga suur lõtk pidurdussüsteemis.	Reguleerige pidurisüsteemi (vt peatükki „Ratta pidurid ja laagrid“).
Pidurite hõõrdepinnad pole sisse sõidetud.	Käsipiduri kang tõmmatakse veidi "peale" ja sõidetakse nii 2-3 km.
Piduriklotsid "klaasjad", määrdunud või on hõõrdepindadel õli.	Paigaldatakse uued piduriklotsid. Piduritrumli hõõrdepinnad puhastatakse.
Pealejooksupiduri veohoob liigub kangelt.	Määrige.
Pidurivarras väändunud või jääb kinni.	Vajab remonti.
Piduritrossid roostes või murdunud.	Vahetage piduritrossid.

20. Pidurdus ebahütlane või katkub

Liiga suur lõtk pidurdussüsteemis.	Reguleerige pidurisüsteemi (vt peatükki „Ratta pidurid ja laagrid“).
Pealejooksupiduri amortisaator defektne.	Paigaldage uus amortisaator.
Pidurdusautomaatika piduriklots jääb kinni.	Paigaldage uus piduriklots.

21. Pidurid ühepoolsed (pidurdus ainult ühe rattaga)

Valesti reguleeritud pidurid.	Pidurid reguleeritakse paigaldusjuhiste järgi uuesti. Põhjuse võite leida ka punktis 19 kirjeldatute seast.
-------------------------------	--

22. Tõstuk hakkab pidurdama juba siis, kui gaasi vähendada

Pealejooksupiduri amortisaator defektne.	Paigaldage uus amortisaator.
--	------------------------------

23. Pidurdamine raske või võimatu

Pidurisüsteem reguleeritud liiga pingsaks.	Reguleerige pidurisüsteemi (vt peatükki „Ratta pidurid ja laagrid“).
--	--

24. Ketaspidurid kuumenevad üle

Pidurisüsteem valesti reguleeritud.	Reguleerige pidurisüsteemi (vt peatükki „Ratta pidurid ja laagrid“).
Ketaspidur määrdunud.	Puhastage.
Pealejooksupiduri – veopoolse otsa jõuülekandehoob jääb kinni.	Jõuülekandehoob võetakse maha, puhastatakse ja määratakse.
Käsipiduri kang ei lülitu täiesti välja.	Viige käsipiduri kang vaba-asendisse.

VIGA	VEA KÕRVALDAMINE
------	------------------

25. Kuulhaakesead ei fikseeru

Kuulhaakeseadme sisemus must.	Puhastage ja määrige.
Vedava sõiduki haakekuul liiga suur.	Mõõtke haakekuul ära. Vastavalt standardile DIN74058 peab kuuli läbimõõt olema max. 50 mm ja min. 49,5 mm. Kui mõõdud on erinevad või kui kuul ei ole täiesti ümar, tuleb see vahetada.

Kui te vahetate piduriklotse, tuleb alati vahetada korraga kõik piduriklotsid.

Pidurite kokkupanemisel tuleb jälgida, et vedrud, piduriklotsid ja laiendusvedru on õigesti tagasi asetatud.

Pidurite reguleerimisel tuleb rattaid keerata ette (sõidusuunas)!

Loomulikult on defektide võimalusi rohkemgi, ent üldjoontes on vea põhjuseks üks järgmistest asjaoludest:

- madal tööpinge (toitekaabel liiga pikk või klemmid liiga kitsad)
- aku tühi (pinge madal)
- mustus hüdroüsteemis
- lahtitunud elektriklemm või niiskest õhust tingitud kontaktihäire

JÄLGIGE, ET TÕSTUK OLEKS ALATI PUHAS JA KUIV.

20 ELEKTRILISTE KOMPONENTIDE FUNKTSIONEERIMINE

20.1 PEAJUHTIMISKESKUS (LCB), RELEED

K1: Mootori (M1) juhtimiskontaktor.

K2: Avariiseiskamisnupu lisakontaktor
Lülitab sisse/välja võrgupinge (230VAC).

K3: Vahelduvvoolu andur-relee. Võimaldab kasutada elektrimootorit, kui relee on rakendunud.

K4: Sisepõlemismootori seiskamisrelee, ühendab sisepõlemismootori süütepooli maandusesse.

K5: Sisepõlemismootori seiskamisrelee, ühendab sisepõlemismootori süütepooli maandusesse.

K6: Mootori valikurelee, suunab käivituskäsu valitud mootori juhtimisele.

K7: Vahetab klapi juhtimise masti pööramisliikumisel tugijalgade klapile.

K8: Avariilangetuse relee, lülitab sisse hoovastiku langetuse, kui teleskoobi lõpplüliti RK8 sulgub (kui teleskoop on täiesti sees).

K9: Mootorite käimisrelee, relee on rakendunud, kui mootor käib (elektrimootor või sisepõlemismootor).

K10: Avariilangetuse relee, lülitab masti tõste- ja langetusliikumise ning teleskoobi sissetõmbamise/väljalükkamise juhtimise ümber avariilangetuse funktsioonile.

K11: Avariilangetuse relee, lülitab hoovastiku tõste- ja langetusliikumise ning masti pööramise juhtimise ümber avariilangetuse funktsioonile.

K12: Avariilangetuse relee, ühendab masti/šassii valikuklapi ümber avariilangetusele.

K13: Taimerikaardi alarmrelee, kui valitud on juhtimine šassiilt.

RL1: Taimeri kaardil olev muundurrelee, mis muudab toitepinge allika kas võimsuse allikaks või akuks, sõltuvalt sellest, kas võimsuse allikas annab süsteemi toitepinget või mitte.

RL2: Taimeril olev peavoolurelee, juhib, lülitab ja katkestab seadme juhtimissüsteemi tuleva peavoolu.

SR2: Tugijalgade lõpplülitite funktsioneerimist kontrolliv turvarelee.
Kaitserelee nullistub, kui kõik tugijalgade lõpplülitid (RK11, RK12, RK13 ja RK14) on sulgunud, misjärel on võimalik masti kasutada.

SR3: Külghaaret kontrolliv turvarelee. Kaitsefunktsiooniga lõpplülitid RK5 ja RK4 juhivad kaitserelee funktsioneerimist.

Masti ülekoormus:

SR3 rakendub. Ülekoormuse järel nullistub kaitserelee automaatselt ja läheb tagasi normaalse funktsioneerimise alale.

RK4 või RK5 purunemisel

DINO 260XTD

Kui RK5 funktsioneerimise ala on ületatud, rakendub katiserelee RK3. Naasmisel RK4 funktsioneerimise alale ei nullistu katiserelee automaatselt, kontrollida tuleb elektriseadmete funktsioneerimist.

SR4: Avariiseiskamise katiserelee, seiskab mootorid ja lülitab välja juhtimise masti ja šassii valikuklapilt. Relee rakendub, kui avariiseiskamise nupp S1 või S4 või keti lõpplüli RK7 või RK15 katkestab relee juhtimiskontuuri.

SR5: Tugijalgade katiserelee, takistab tugijalgade kasutamist, kui masti lõpplüli RK3 ei ole sulgunud. Relee katkestab juhtimise šassii valikuklapilt (1A) ja tugijalgade juhtimise valikuklapilt (9B).

20.2 Peajuhtimiskeskus (LCB), lülitid

S1: Blokeeriv avariiseiskamise lüliti. Peatab kõik funktsioonid välja arvatud avariilangetus ja helisignaali. Juhib katisereleed SR4.

S6: Sisepõlemismootori käivitus- ja seiskamislüliti Toimib ainult siis, kui vool võrgust ei ole ühendatud.

S8: Masti liikumiskiiruse ümberlüli.

0- asend: masti ja noole liikumine on takistatud

1- asend: mast liigub aeglaselt

2- asend: mast liigub täiskiirusel

S11: Avariilangetuse lüliti, kollane nupp.

S16: Masti pööre vasakule/paremale, kipplüliti (ka avariilangetus).

S17: Masti tõstmine ja langetus, kipplüliti (ka avariilangetus).

S18: Teleskoop sisse-välja, kipplüliti (ka avariilangetus).

S19: Liigendihoovastik alla/üles, kipplüliti (ka avariilangetus).

S20: Platvormi stabiliseerimine ette ja taha, kipplüliti.

S31: Teleskoobi sissetõmbamisklapi sinine juhtimisnupp.

Kasutatakse kui tööulatuse piir RK5 on ületatud.

Nõuab ka kiiruse ümberlüli S8 keeramist.

20.3 Peajuhtimiskeskus (LCB), muud

E1: Mootori (M1) termorelee.

F1: Aku peasulavkaitse (125A).

F2: Juhtimiskontuuri peasulavkaitse (10A).

F3: Avariiseiskamise lõpplüliti, kaitsereleede toide, sisepõlemismootori laadimise aktiveerimine, platvormi keeramine (10A).

F4: Peakeskuse kanalimooduli toide (10A).

F6: Peavoolu aktiveerimiskontuuri toide (1,6A).

F10: Korvi käänuseadme juhtimissüsteemi sulavkaitse, 5A automaat.

F7: Toitevoolu avariilangetuskontuurile (10A).

F11: Platvormi pistikupesa juhtmekaitseautomaat (10A C kõver)

H8: Punane valgusdiod. Süttib, kui normaalne tööulatuse piir on ületatud (kui kaitserelee SR3 rakendub).

MC50-010: Kanalimoodul, klappide juhtimissõlm ja andurite sisendsõlm.

Q1: Kasutuskoha ümberlüüti.

0 = vool välja lülitatud

1 = vool sisse lülitatud, valitud on šassii juhtimispaneel ja tugijalgade juhtimispaneel

2 = vool sisse lülitatud, valitud on platvormi juhtimispaneel

T1: Vooluallikas, juhib juhtimissüsteemi voolu, kui vool on vooluvõrgust sisse lülitatud.

TC: Taimerikaart, juhib seadme peavoolu sisse ja välja lülitamist. Kui vool on võrgust sisse lülitatud, lülitab voolu automaatselt juhtimissüsteemi.

VM1: Voltmeeter, näitab vahelduvvoolu pinget (0-250VAC).

20.4 Juhtimiskeskus (UCB), releed

K14: Platvormi kääne vasakule. Spindelmootorit juhitakse relee abil, induktiivne lõpplüliti RK9 piirab maksimaalset pöördenurka, katkestades relee juhtimispinge.

K15: Platvormi kääne paremale. Spindelmootorit juhitakse relee abil, induktiivne lõpplüliti RK10 piirab maksimaalset pöördenurka, katkestades relee juhtimispinge.

20.5 Juhtimiskeskus (UCB), lülitid

JSL: Juhtkang, vasakpoolne

liigutused: teleskoop sisse- ja välja
liigendihoovastiku tõste-langetus
automaatne stabiliseerimine ja tugijalad üles lülitiga

JSR: Juhtkang, parempoolne

liigutused: Mast üles-alla
pööre parem-vasak
šassii sõit edasi-tagasi ja pööre
rullikute pealevajutamine vasakpoolse lülitiga

S5: Sisepõlemismootori käivitus- ja seiskamislüliti Toimib ainult siis, kui vool võrgust ei ole ühendatud.

S4: Blokeeriv avariiseiskamise lüliti. Peatab kõik funktsioonid välja arvatud avariilangetus ja helisignaal. Juhib kaitsereleed SR4.

S7: Pedaal, aktiveeritakse alati, kui juhtimine toimub platvormist.

S12: Avariilangetuse lüliti, kollane nupp.

S13 Platvormi käänu vasakule ja paremale, juhib releed K14 ja K15.

S32: Teleskoobi sissetõmbamisklapi sinine juhtimisnupp.
Kasutatakse kui tööulatuse piir RK5 on ületatud.
Nõuab ka pedaali S7 vajutamist.

S33: Tugijala 1 tõstmine ja langetus, kipplüliti.

S34: Tugijala 2 tõstmine ja langetus, kipplüliti.

S35: Tugijala 3 tõstmine ja langetus, kipplüliti.

S36: Tugijala 4 tõstmine ja langetus, kipplüliti.

S37: Platvormi stabiliseerimine ette ja taha käsitsi, kipplüliti.

20.6 Juhtimiskeskus (UCB), muud

DSP: Kuvar, näitab hoiatussignaale ja kallutusanduri näitu ning on kasutusel parameetrite seadistamisel (eraldi juhend).

F10: Platvormi käänumootori toide (5A automaatne).

H1: Punane LED märgutuli, vilgub maksimaalse tööulatuse piiril, kui maksimaalne tööulatus on ületatud ja kui kuvarile ilmub hoiatussignaal.

M3: Platvormi käänumootor 12V.

MC24-010: Kanalimoodul, platvormi juhtimiskangide sisendsõlm.

PR: Pistikupesad platvormil, 230 VAC 10A, automaatsulavkaitse peapaneeli kaanes.

ÄM2: Sumisti, annab teada, et lõpplülitid RK4 ja RK5 toimivad.

20.7 Šassii juhtimispaneel (CCB), lülitid (avariilangetuse funktsioonid)

S40: Tugijalgade avariilangetuse nupp, käivitab avariilangetuse, kui peavool on sisse lülitatud.

S41: Tugijalgade avariilangetuse nupp, tugijala 1 tõstmine.

S42: Tugijalgade avariilangetuse nupp, tugijala 2 tõstmine.

S43: Tugijalgade avariilangetuse nupp, tugijala 3 tõstmine.

S44: Tugijalgade avariilangetuse nupp, tugijala 4 tõstmine.

S48: Sõidurullikute avariinupp, sõidurullikute eemaldamine rehvide küljest.

20.8 Šassii juhtimispaneel (CCB), muud

H3: LED märgutuli

Tugijala märgutuli, süttib, kui tugijalg 1 toetub piisavalt tugevalt maapinnale.

H4: LED märgutuli

Tugijala märgutuli, süttib, kui tugijalg 2 toetub piisavalt tugevalt maapinnale.

H5: LED märgutuli

Tugijala märgutuli, süttib, kui tugijalg 3 toetub piisavalt tugevalt maapinnale.

H6: LED märgutuli

Tugijala märgutuli, süttib, kui tugijalg 4 toetub piisavalt tugevalt maapinnale.

MC50-10CCB: Kanalimoodul, tugijalgade ja sõiduseadme juhtimissõlm ning tugijalgade lõpplülitite sisend.

20.9 Šassii, muud

VVK: Rikkevoolu lüliti, katkestab vahelduvvoolu, kui seadmes tekib rikkevool.

EMC FILTER: Häirefilter, filtreerib vahelduvvooluvõrgu häireid.

20.10 Lõpplülitid

RK3: Blokeerib tugijalgade ja sõiduseadme funktsioonid, kui mast ei ole lastud toele (transpordiasendisse).
juhhib kaitsereleed SR5.

RK4: Seadistatud tööulatuse lõpplüliti, katkestab masti langetus- ja teleskoobi väljatõukeliikumise.

RK5: Lõpplüliti RK4 kaitselõpplüliti.
Funktsioneerides juhhib helisignaali seadet ÄM2 ja SR3 kaitsereleed. Katkestab kaitserelee SR3 vahendusel masti liikumise täielikult.

RK7: Masti ja noole teleskoobi keti turvalüliti
Juhib avariiseiskamise kaitsereleed SR4. Kui lõpplülitid avanevad teostab SR4 avariiseiskamise toimingud.

RK8: Lõpplüliti, mis kontrollib, et teleskoop on täiesti sisse tõmmatud. Toimib avariilangemise kontuuris, võimaldab mastil ja hoovastikul laskuda, kui teleskoop on täiesti sisse tõmbunud.

RK9: Induktiivne lõpplüliti
Piirab platvormi vasakpöörde liikumiskäigu pikkust.

RK10: Induktiivne lõpplüliti
Piirab platvormi parempöörde liikumiskäigu pikkust.

RK11-RK14: Tugijalgade lõpplülitid.
Takistavad masti kasutuselevõttu, kui tugijalad ei ole tugevalt vastu maad (lõpplüliti sulgemiseks on tarvis tugijala 300N jõudu).

RK15: Masti ja noole teleskoobi keti turvalüliti
Juhib avariiseiskamise kaitsereleed SR4. Kui lõpplülitid avanevad teostab SR4 avariiseiskamise toimingud.

RK16: Induktiivne sensor.
Kui masti pikkus on ~16m, aeglustab masti tõste- ja langetuse kiirust ning pööramiskiirust.

RK17: Induktiivne sensor.
Kui masti pikkus on ~20m, aeglustab masti tõste- ja langetuse kiirust ning pööramiskiirust.

RK18: Masti nurga lõpplüliti.
Aeglustab masti tõstekiirust, kui tõstesilindri kolvivars on saavutamas maksimumpikkust.

20.11 Käänuseade (RU), muud

B1: Aku 12 VDC 44 Ah.

Iida: Sisepõlemismootori seiskamissõlm, ühendab süütepooli maandusesse.

LS: Kallutusandur mõõdab seadme horisontaalasendit. Kui andur toimib normaalselt, vilgub selles roheline märgutuli, kui kalle on $\pm 10^\circ$, üle põleb punane märgutuli.

K4: Sisepõlemismootori topeltkäivituse takistusrelee, relee katkestab käivitussolenoidi juhtimise.

K42h: Sisepõlemismootori käivitusrelee.

M1: Elektrimootor 230 VAC 16A.

M2: Avariilangetuse mootor 12VDC, maksimaalne pidev käimisaeg 10 minutit.

P1 ja P2: Masti/šassii valikuklapi sääre keskasendi sensorid. Takistavad kaitserelle SR3 nullimiskontuuri funktsioneerimise, kui klapisäär ei ole keskel.

S37: Sisepõlemismootori agregaadid nõõrist käivitamist võimaldav nupp. Kasutatakse siis, kui aku on tühi.

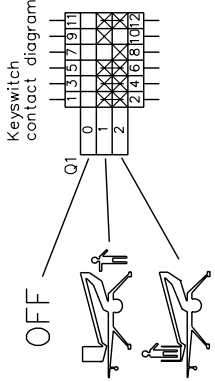
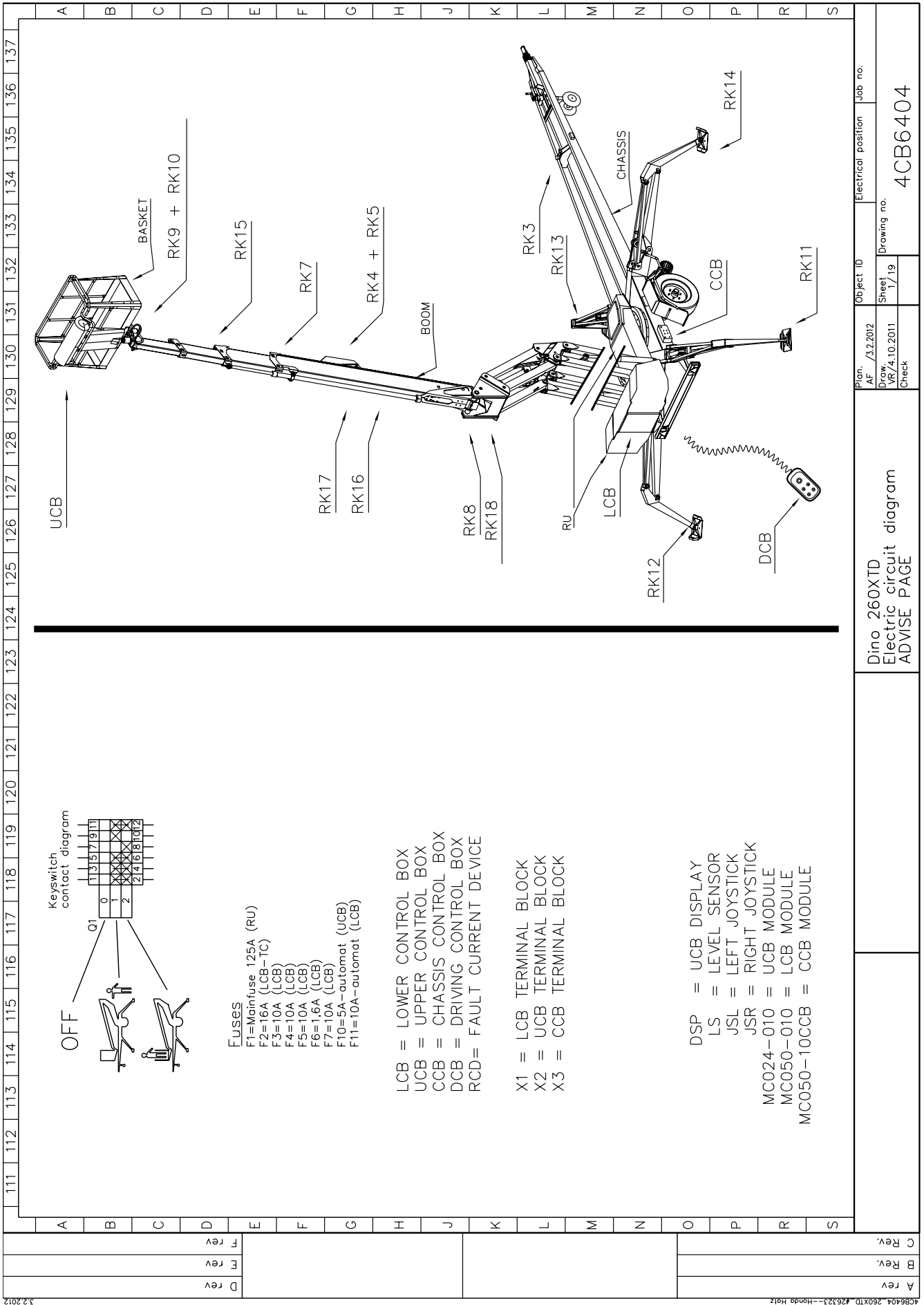
SPV: Massilüliti, lülitab aku positiivse pooluse süsteemist lahti.

SR1: Avariilangetuse solenoid.

T2: Akulaadija, laeb aku kui võrgutoide on sisse lülitatud.

ÄM1: Helisignaali.

21 SÄHKÖKAAVIO 26323>



- Fuses**
 F1=Mainfuse 125A (RU)
 F2=16A (LCB-TC)
 F3=10A (LCB)
 F4=10A (LCB)
 F5=10A (LCB)
 F6=1,6A (LCB)
 F7=10A (LCB)
 F10=5A-automat (UCB)
 F11=10A-automat (LCB)

- LCB = LOWER CONTROL BOX
 UCB = UPPER CONTROL BOX
 CCB = CHASSIS CONTROL BOX
 DCB = DRIVING CONTROL BOX
 RCD= FAULT CURRENT DEVICE

- X1 = LCB TERMINAL BLOCK
 X2 = UCB TERMINAL BLOCK
 X3 = CCB TERMINAL BLOCK

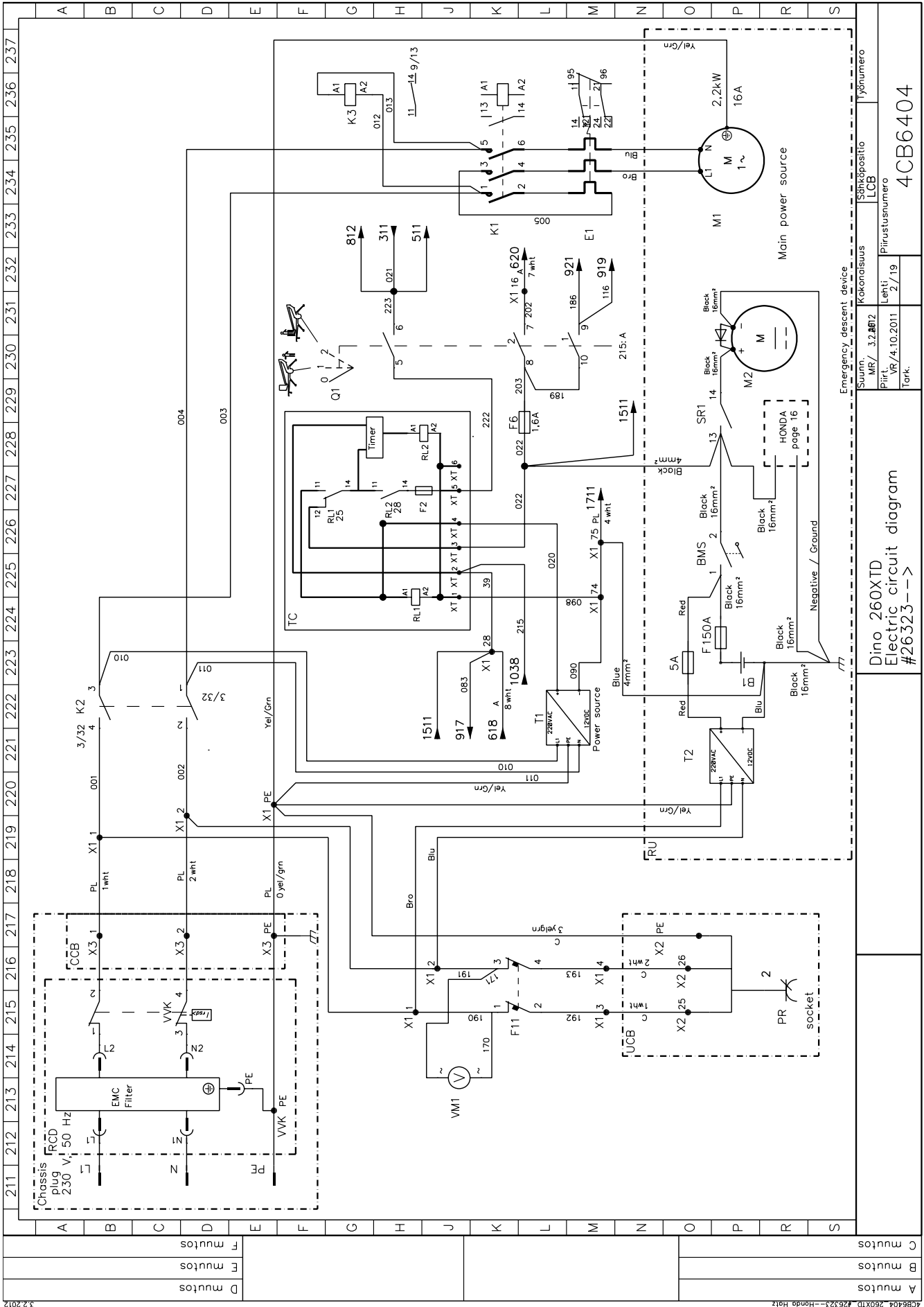
- DSP = UCB DISPLAY
 LS = LEVEL SENSOR
 JSL = LEFT JOYSTICK
 JSR = RIGHT JOYSTICK
 MC024-010 = UCB MODULE
 MC050-010 = LCB MODULE
 MC050-10CCB = CCB MODULE

Dino 260XTD
 Electric circuit diagram
 ADVISE PAGE

Plan. AF /3.2.2012
 Draw. VR/4.10.2011
 Sheet 1/19
 Check

Object ID Electrical position Job no.
 4CB6404

DINO 260XTD



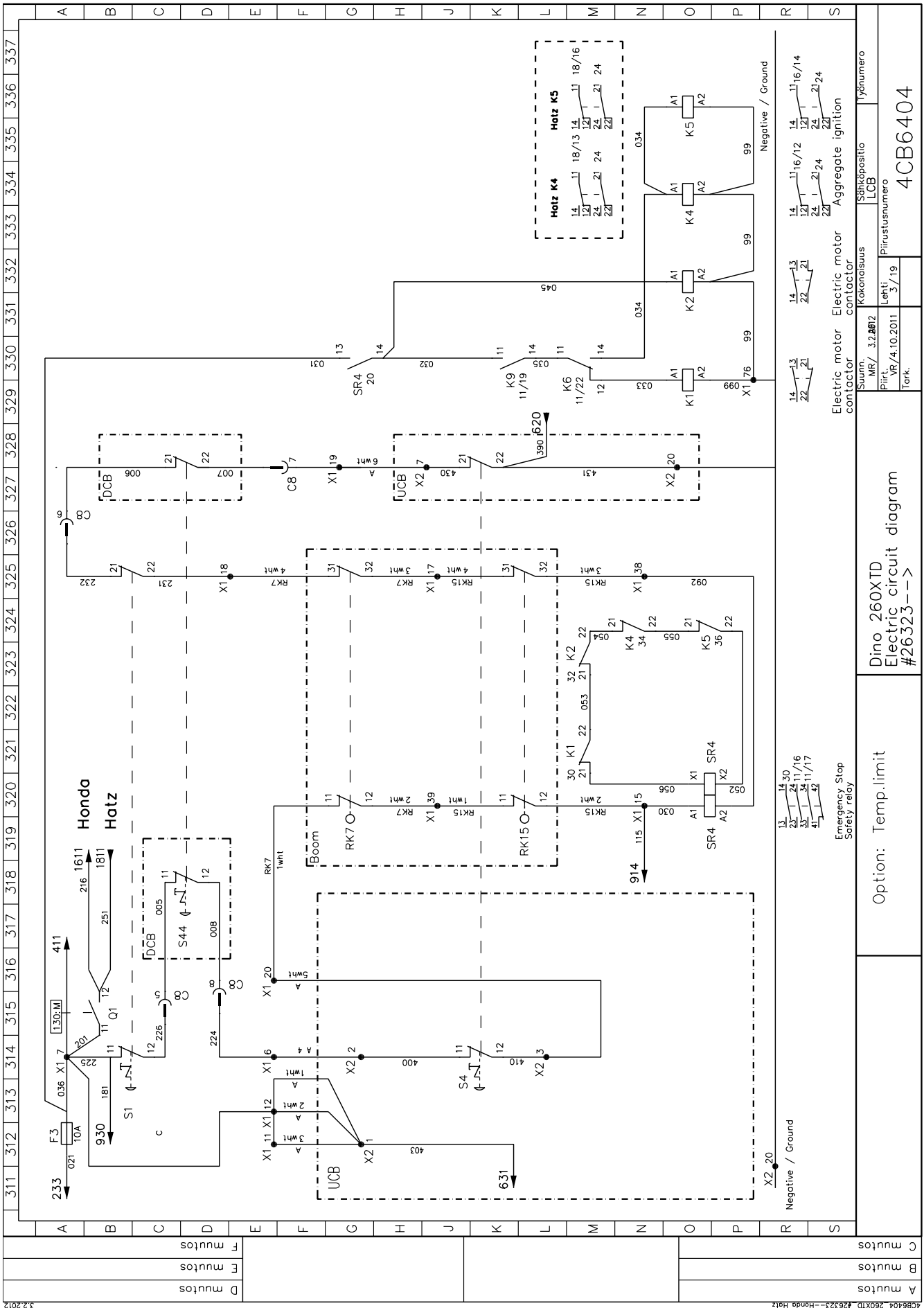
A mutuos		
B mutuos		
C mutuos		

DINO 260XTD Electric circuit diagram
 #26323-1-1

Suunn. / MR / 3.2.2012	Kokonaisuus	Sähkösuojite / LCB
Piirt. / Vrk / 4.10.2011	Lehti / Pirstusnumero	Yksinumero
Tark.	2 / 19	4CB6404

Emergency descent device

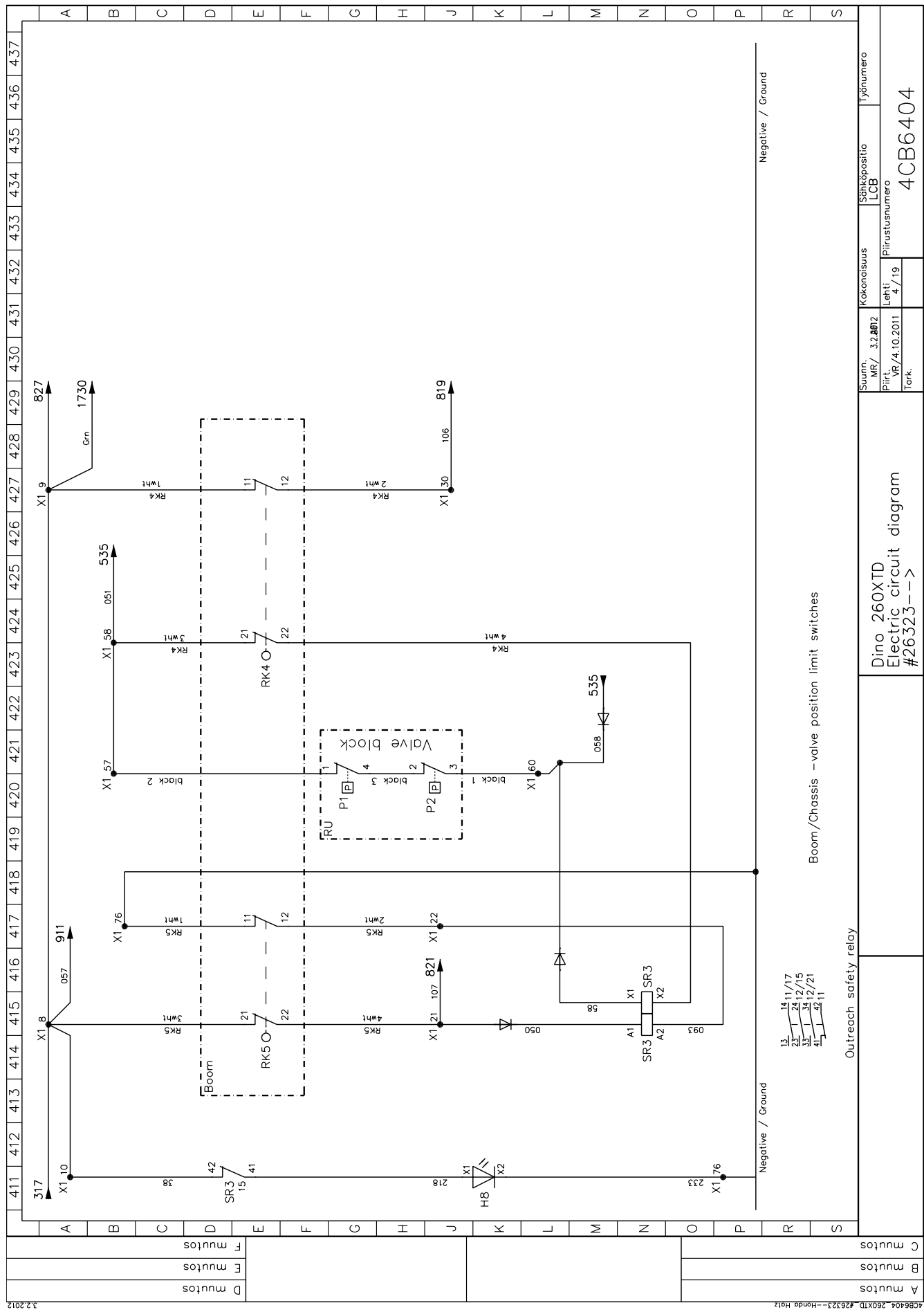
DINO 260XTD



A multos	Option: Temp.limit	
B multos	Dino 260XTD Electric circuit diagram #26323-->	
C multos	Electric motor contactor Summ. / 3.2.AB12 Elektr. motor kontaktori Kokeinoisuus / LCB Pirt. / V5 / 4.10.2011 Lehti / Pirstusnumero Tank. / 3/19 Sähköposito / LCB Yhysnumero	

3.2.2012

DINO 260XTD



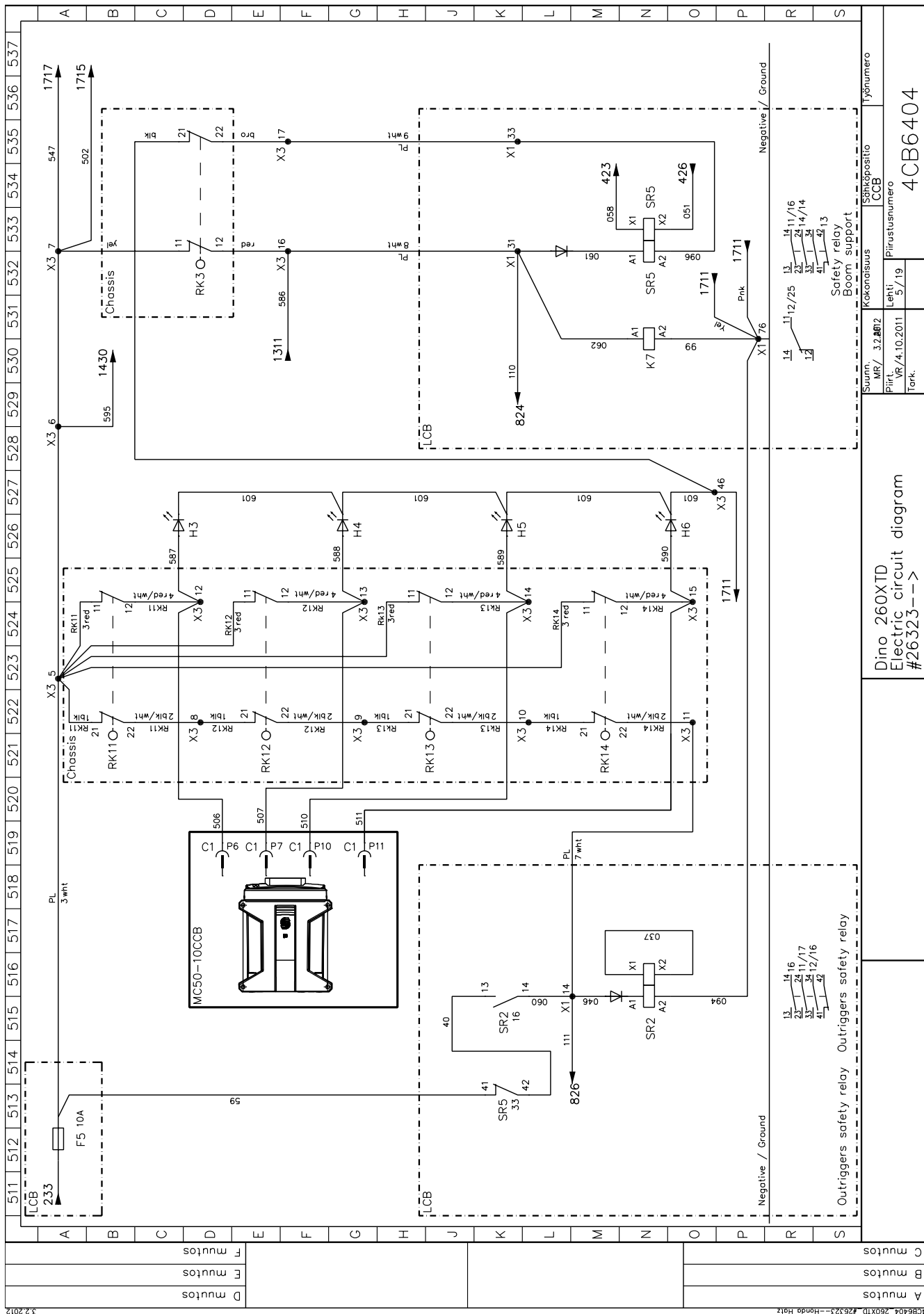
D	multos
E	multos
F	multos

A	multos	Suunn. / MR / 3.2.2012	Kokonaissuus LCB	Työnumero
B	multos			
C	multos	Pirtt. Vrk. / 4.10.2011		

Dino 260XTD
Electric circuit diagram
#26323-->

4CB6404

DINO 260XTD



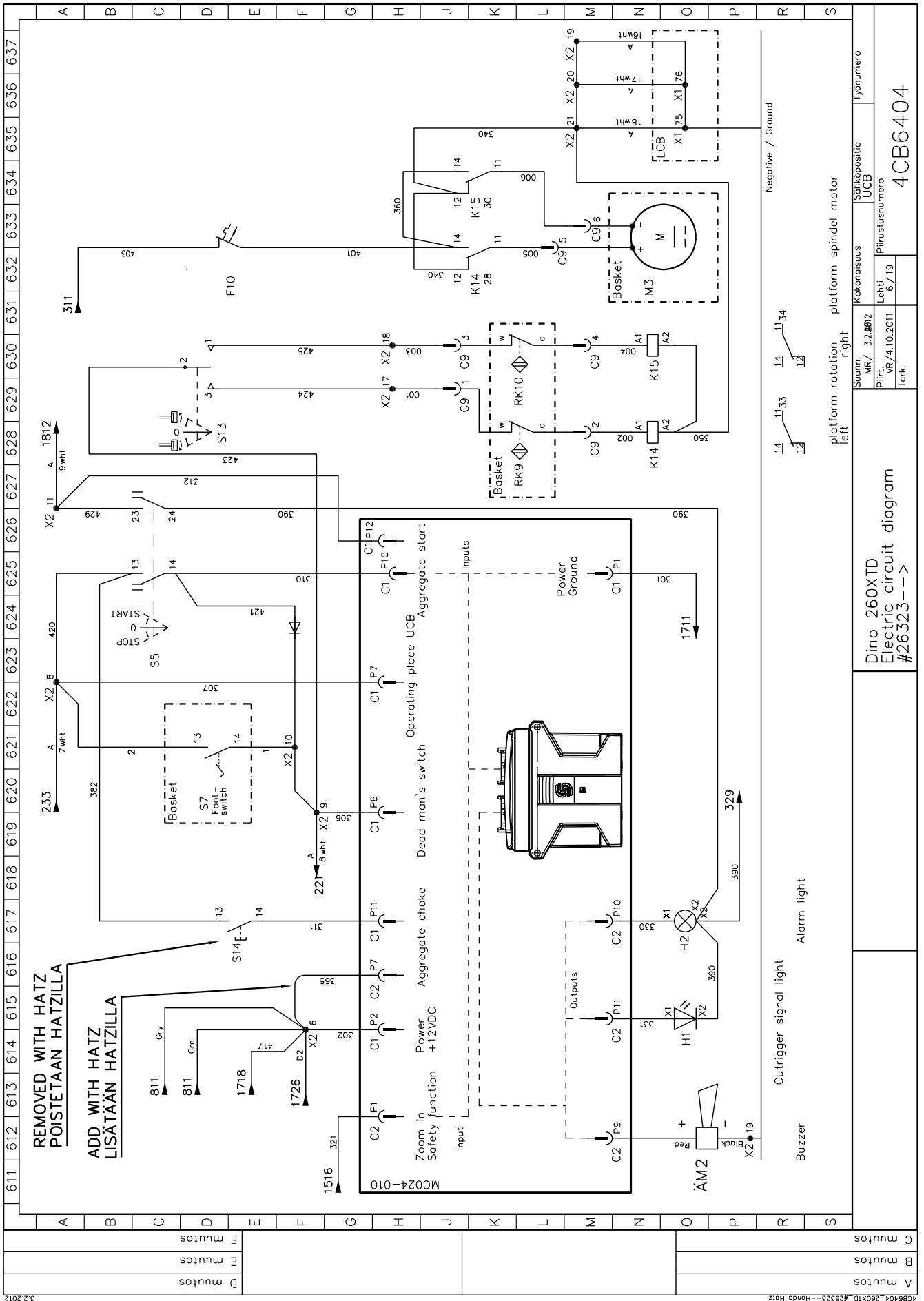
A multos			
B multos			
C multos			

4CB6404 260XTD #26323-Honda Holz #2.2012

Dino 260XTD
Electric circuit diagram
#26323-->

Sunn. MR/ 3.2.2012	Sätköpositio CCB	Kokonaisuus	Työnumero
Piirt. VR/ 4.10.2011	Piirustusnumero	Lehti 5/19	
Tark.			4CB6404

DINO 260XTD



Dino 260XTD
 Electric circuit diagram
 #26323-->

platform rotation left
 platform rotation right
 platform spindle motor

Summ. nr/ 3.2.ÄB2	Sähköposito UCB	työnumero
Piirt. vr/ 4.10.2011	Piirustusnumero	
Tark.	6/19	

4CB6404

611 612 613 614 615 616 617 618 619 620 621 622 623 624 625 626 627 628 629 630 631 632 633 634 635 636 637

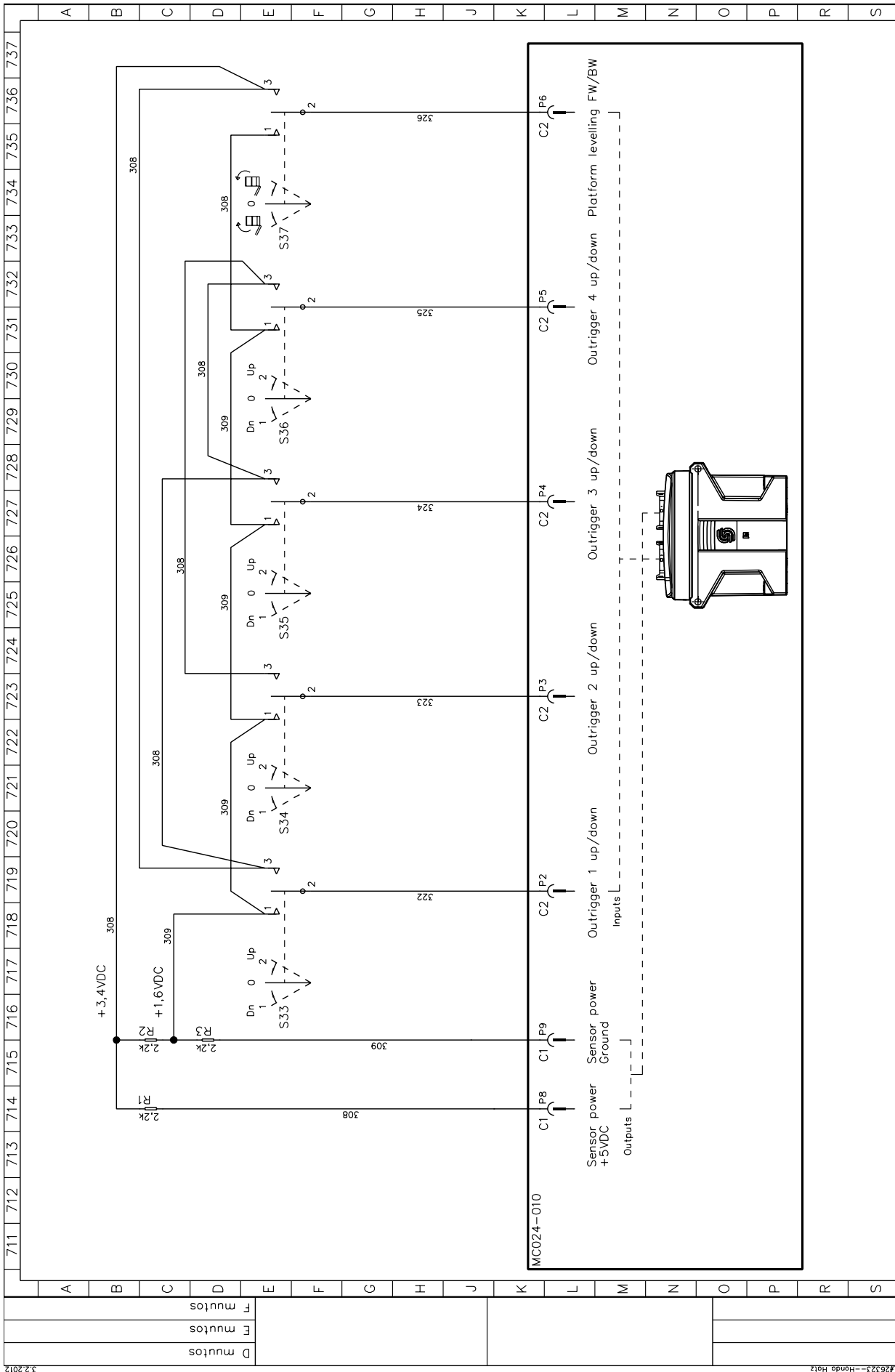
A B C D E F G H J K L M N O P R S

A muttos	
B muttos	
C muttos	

3.2.2012

4CB6404_260XTD_#26323--Honda Hatz

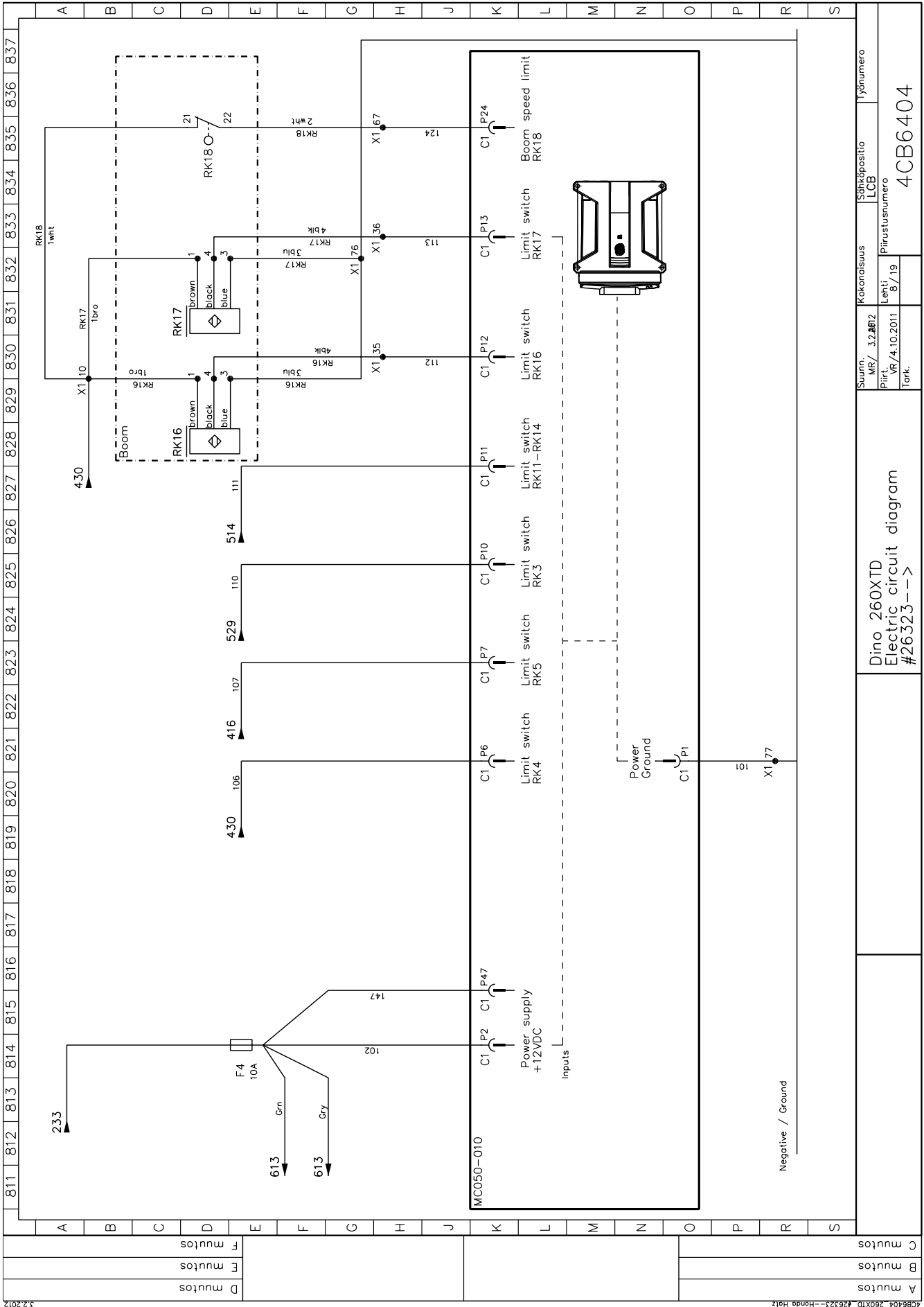
DINO 260XTD



A multos	Dino 260XTD Electric circuit diagram #26323-->		Suunn. MR/ 3.2.ARI2	Kokonaisuus	Sähköposito UCB	Työnumero
B multos			Piirt. VR/4.10.2011	Lehti: 7/19	Piirustusnumero	4CB6404
C multos						

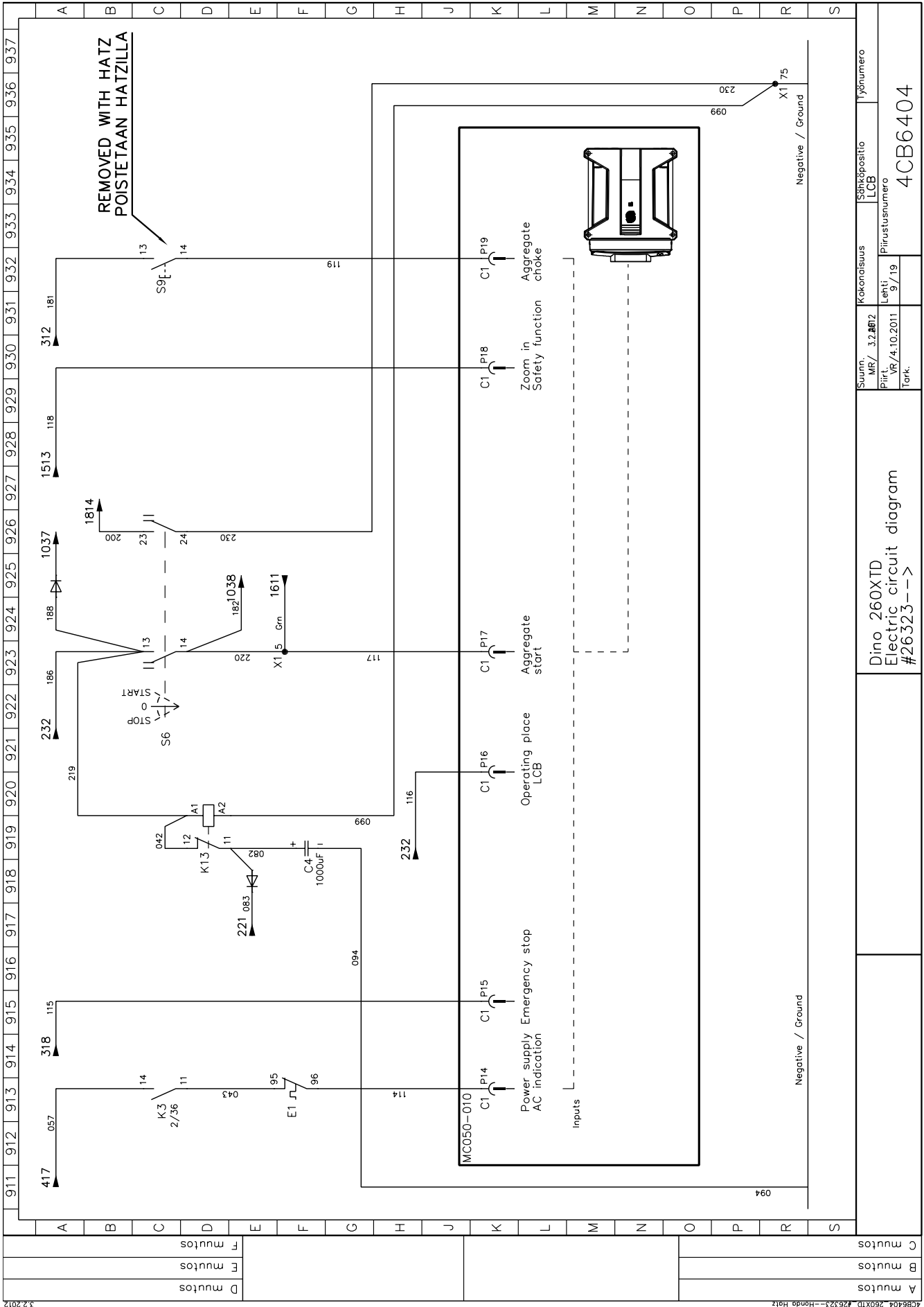
4CB6404 260XTD #26323--Honda Holz 3.2.2012

DINO 260XTD



4CB6404_260XTD_#26323-Honda Holz 3.2.2012

DINO 260XTD



A multos			
B multos			
C multos			

911	912	913	914	915	916	917	918	919	920	921	922	923	924	925	926	927	928	929	930	931	932	933	934	935	936	937
A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L	M	N	O	P	R	S										

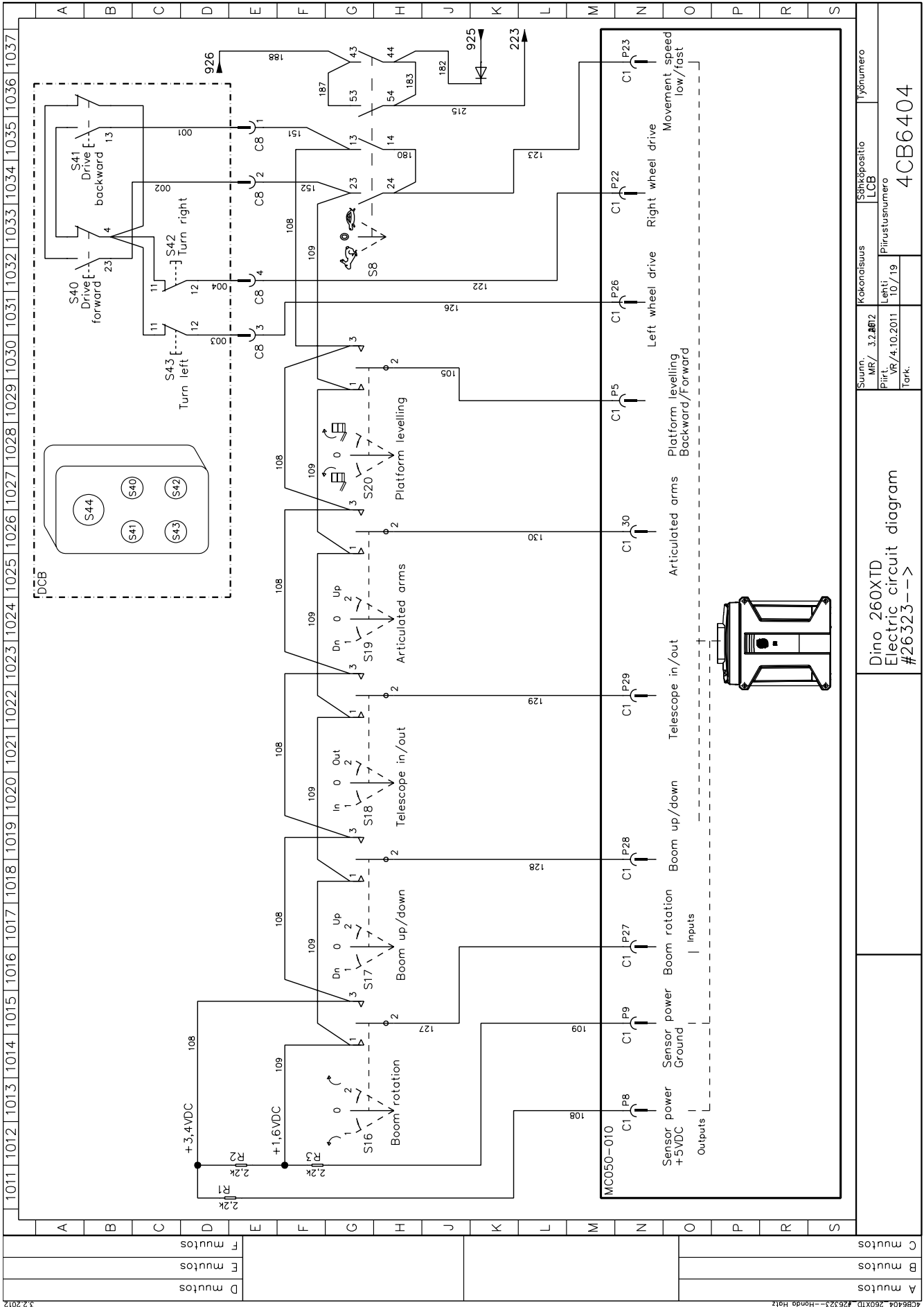
4CB6404 260XTD #26323-Honda Hatz 3.2.2012

Dino 260XTD
Electric circuit diagram
#26323-->

Suunn. MR / Pirt. VR / Tark.	3.2.AB12 4.10.2011 9/19	Kokonaisuus LCB	Työnumero
--	-------------------------------	--------------------	-----------

4CB6404

DINO 260XTD



A multos	
B multos	
C multos	

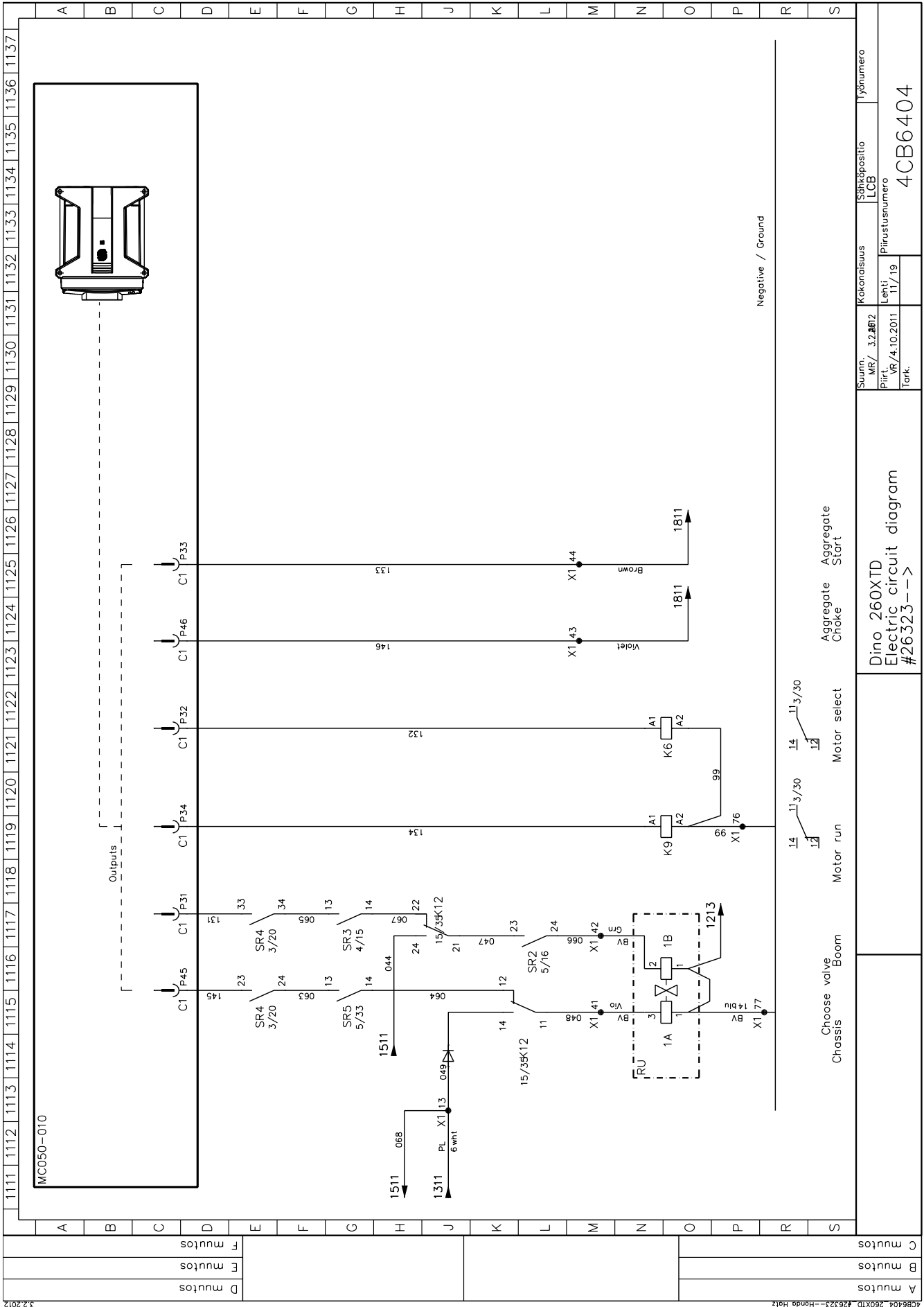
1011	1012	1013	1014	1015	1016	1017	1018	1019	1020	1021	1022	1023	1024	1025	1026	1027	1028	1029	1030	1031	1032	1033	1034	1035	1036	1037
A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L	M	N	O	P	R	S										

4CB6404 260XTD #26323--Honda Holz 3.2.2012

Summ. MR/ 3.2.2012	Kokonaistus	Sähköposito	Yhtynumero
Piirt. Vrk/4.10.2011	Lehti	LCB	
Tark.	10/19	Piirustusnumero	4CB6404

Dino 260XTD Electric circuit diagram #26323-->

DINO 260XTD



A multos			
B multos			
C multos			

1111 1112 1113 1114 1115 1116 1117 1118 1119 1120 1121 1122 1123 1124 1125 1126 1127 1128 1129 1130 1131 1132 1133 1134 1135 1136 1137

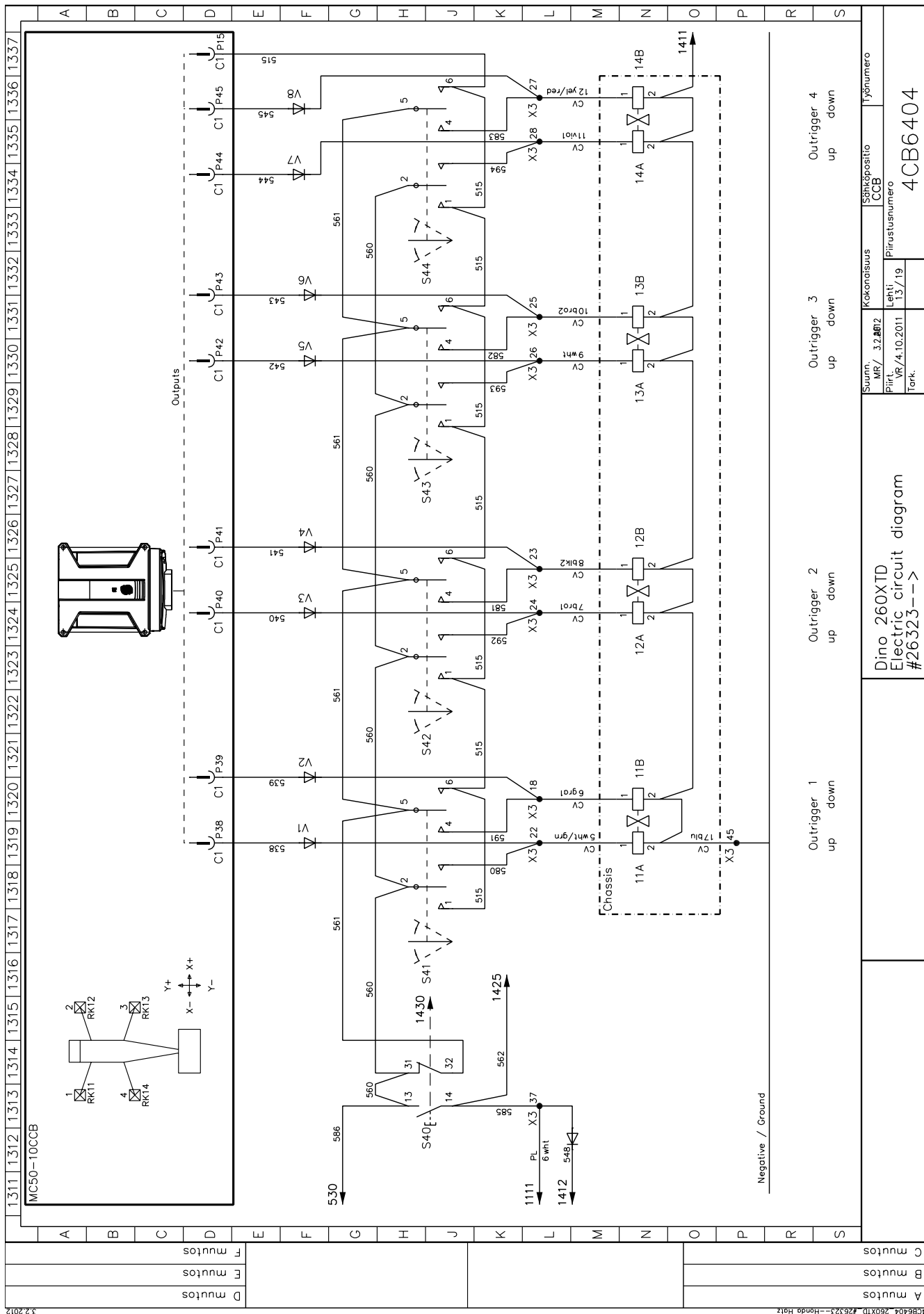
3.2.2012 4CB6404_260XTD_#26323-Honda Holz

Suunn. MR/ 3.2.2012	Kokonaissuus LCB	Sähköposito LCB	Työnumero
Piirt. VR/4.10.2011	Lehti 11/19	Piirustusnumero	
Tark.			4CB6404

DINO 260XTD
 Electric circuit diagram
 #26323-->

Chassis	Choose valve	Boom	Aggregate Start
			Aggregate Choke
			Motor select
			Motor run

DINO 260XTD



1311 | 1312 | 1313 | 1314 | 1315 | 1316 | 1317 | 1318 | 1319 | 1320 | 1321 | 1322 | 1323 | 1324 | 1325 | 1326 | 1327 | 1328 | 1329 | 1330 | 1331 | 1332 | 1333 | 1334 | 1335 | 1336 | 1337

A muttos | B muttos | C muttos

3.2.2012 | 4CB6404_260XTD_#26323- Honda Holz

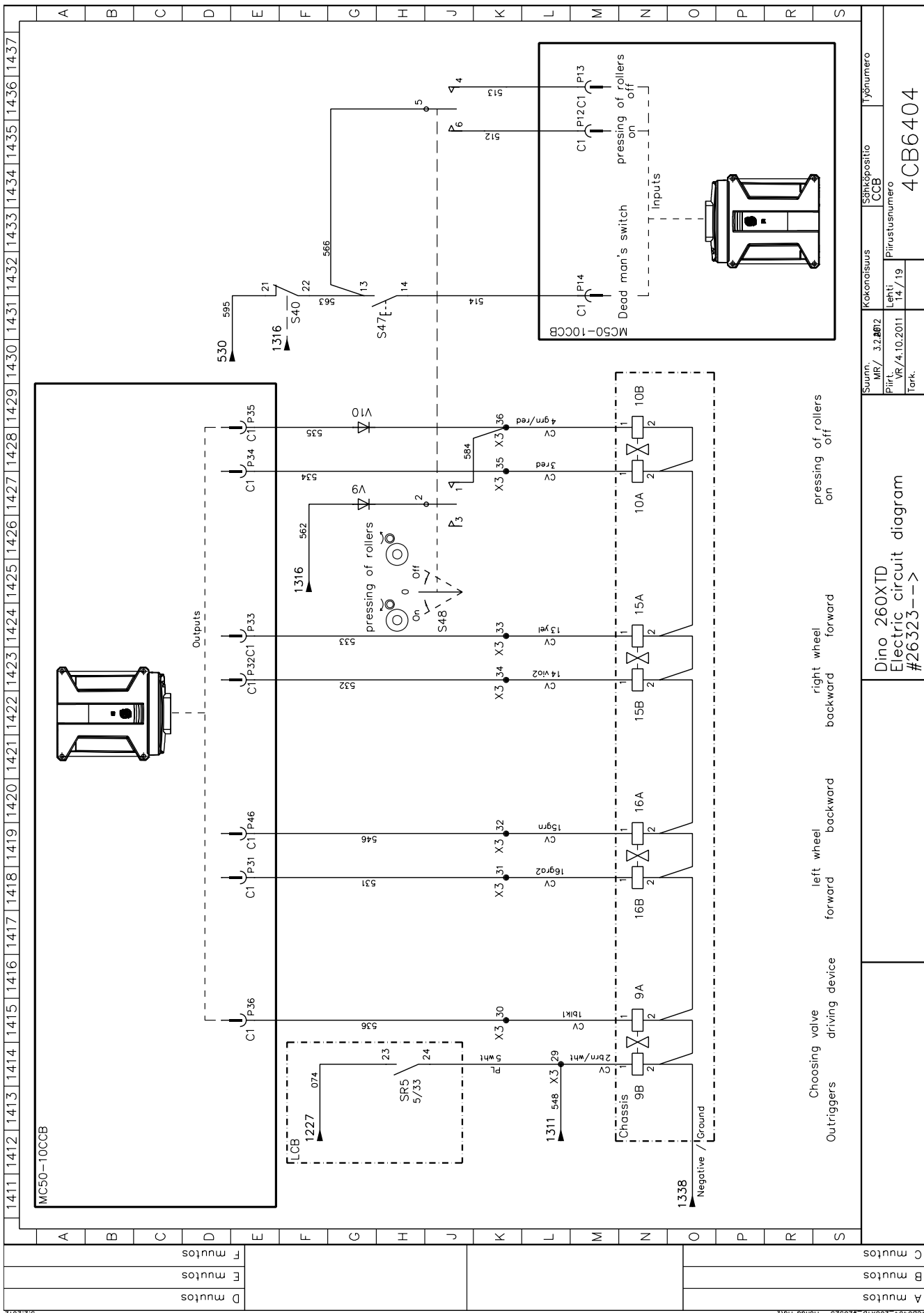
Summ. Nr./ 3.2.2012	Kokonaistus CCB	Yhnumero
Piirt. Vrk/4.10.2011	Lehti: 13/19	Piirustusnumero
Tark.		

Dino 260XTD
Electric circuit diagram
#26323-->

Outrigger 1	up	down
Outrigger 2	up	down
Outrigger 3	up	down
Outrigger 4	up	down

4CB6404

DINO 260XTD



1411 1412 1413 1414 1415 1416 1417 1418 1419 1420 1421 1422 1423 1424 1425 1426 1427 1428 1429 1430 1431 1432 1433 1434 1435 1436 1437

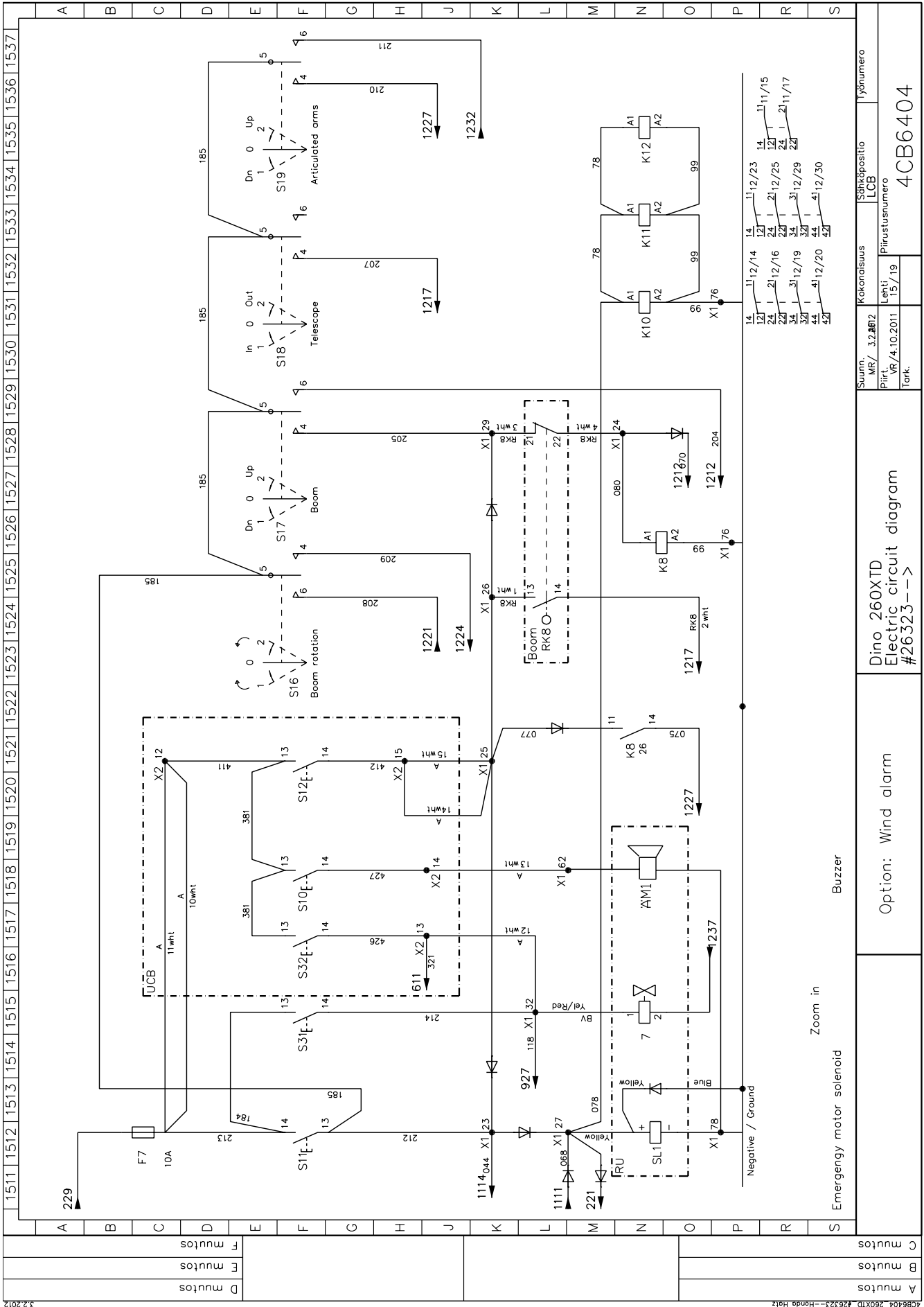
A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L	M	N	O	P	R	S
A multos	B multos	C multos	D multos	E multos	F multos											

4CB6404_260XTD_#26323-Honda Holz 3.2.2012

Sunn. MR/ 3.2.2012	Kokonaisuus	Sähköposito CCB	työnumero
Piirt. VR/4.10.2011	Lehti: 14/19	Piirustusnumero	4CB6404
Tark.			

Dino 260XTD
Electric circuit diagram
#26323-->

DINO 260XTD

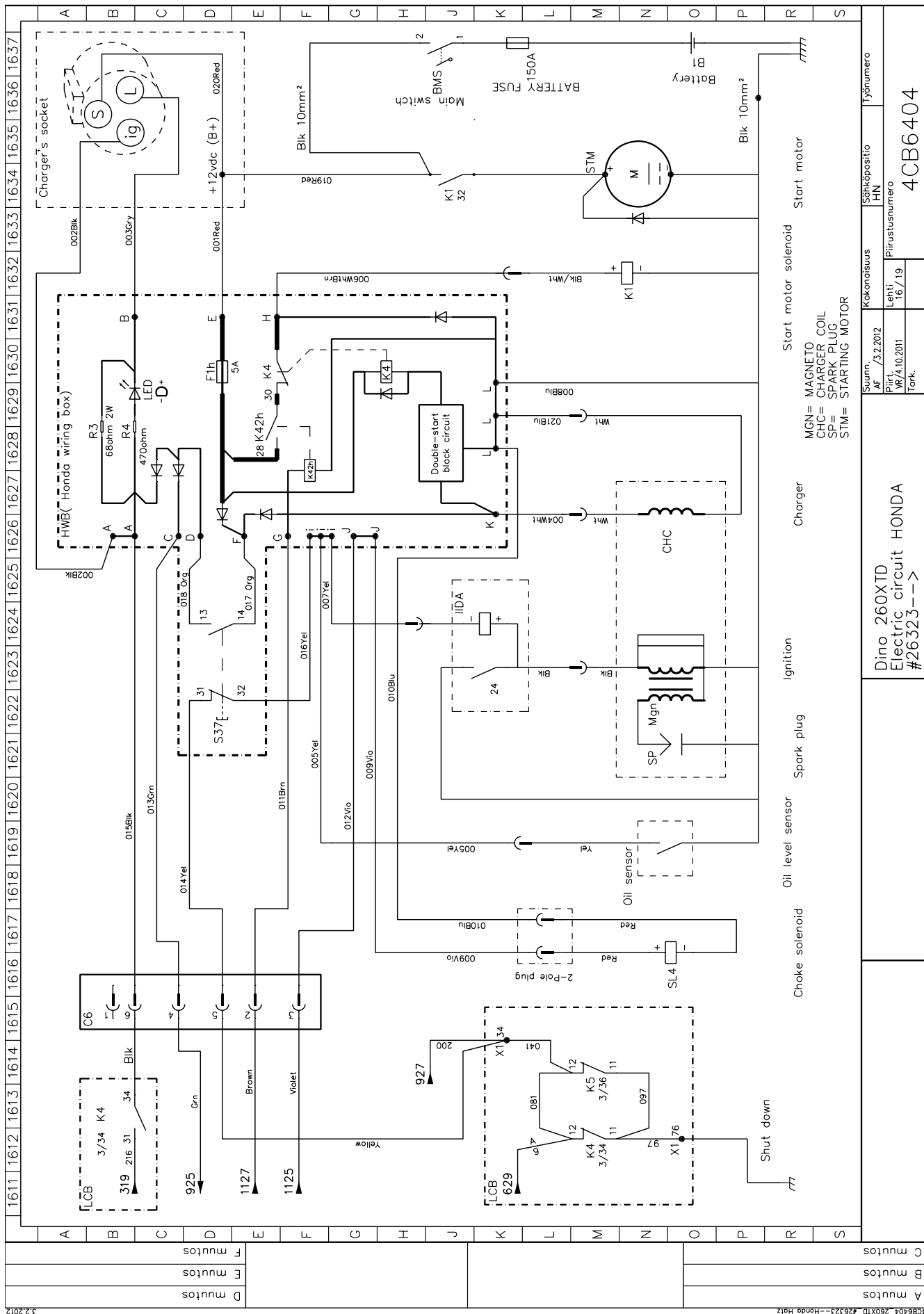


A mutuos	D mutuos	E mutuos	F mutuos	C mutuos
----------	----------	----------	----------	----------

3.2.2012 4CB6404_260XTD_#26323-Honda Holz

A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L	M	N	O	P	R	S	
DINO 260XTD Electric circuit diagram #26323-->															Suunn. MR/ 3.2.MR2 Pirt. VV/4.10.2011 Tank.	Kokonaissuus LCB Pirstusnumero Lehti 15/19	Työnumero 4CB6404

DINO 260XTD



Dino 260XTD
Electric circuit HONDA
#26323-->

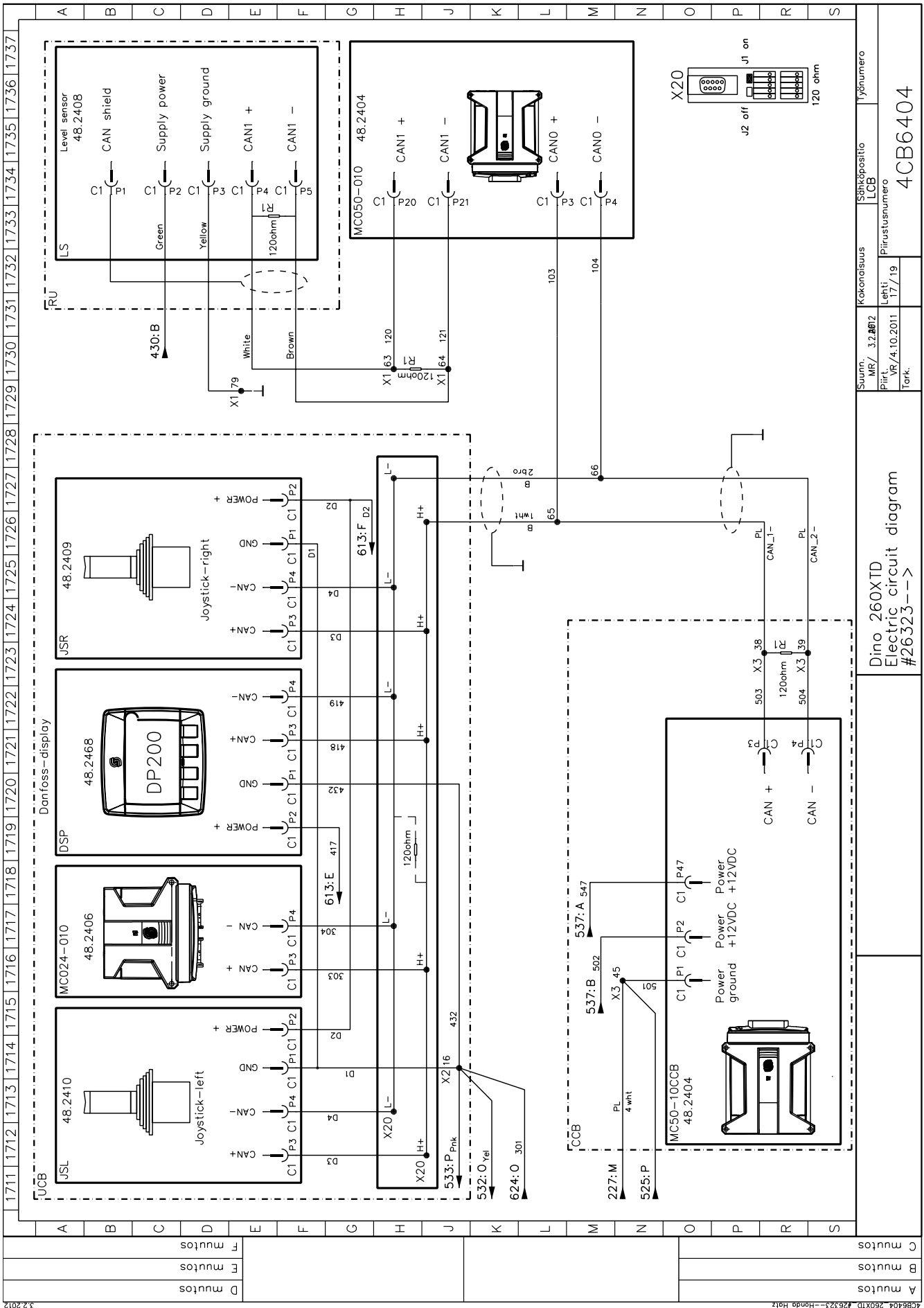
MGN = MAGNETO
CHC = CHARGER COIL
SP = SPARK PLUG
STM = STARTING MOTOR

AF /3.2.2012	Suunn.	Kokonaisuus	Sähköpiirros	työnumero
VR/4.10.2011	Piirt.	Lehti	Piirustusnumero	
Tark.		16/19		

4CB6404

A muttos			
B muttos			
C muttos			

DINO 260XTD



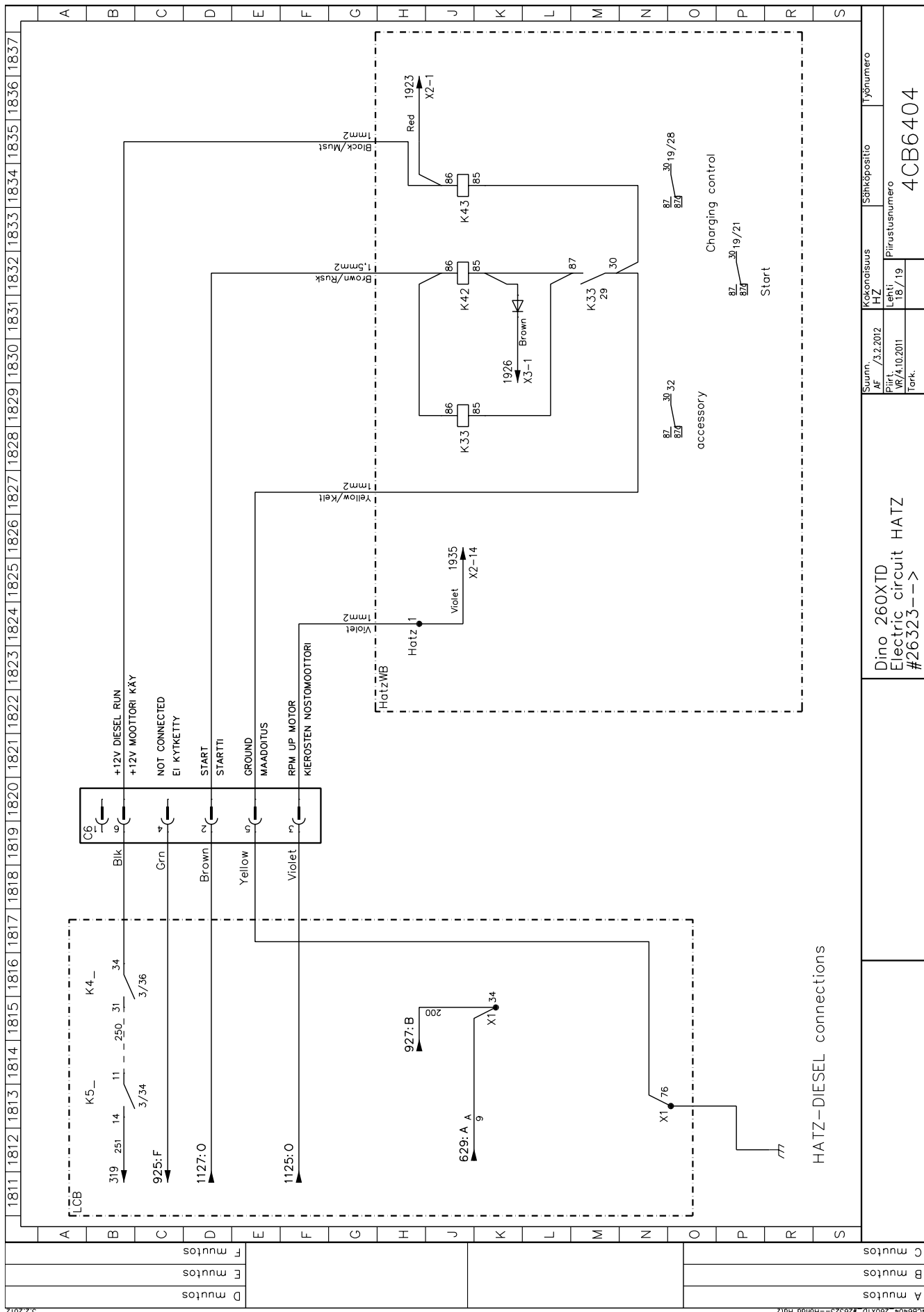
A multos	B multos	C multos	D multos	E multos	F multos
----------	----------	----------	----------	----------	----------

1711	1712	1713	1714	1715	1716	1717	1718	1719	1720	1721	1722	1723	1724	1725	1726	1727	1728	1729	1730	1731	1732	1733	1734	1735	1736	1737
------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------

Dino 260XTD Electric circuit diagram #26323-->

Suunn. MR/ 3.2.2012	Kokonaisuus LCB	Sähköposito LCB	Yrjönumero
Pirtt. Vrk/ 4.10.2011	Lehti. 17/19	Pirstusnumero	4CB6404
Tark.			

DINO 260XTD



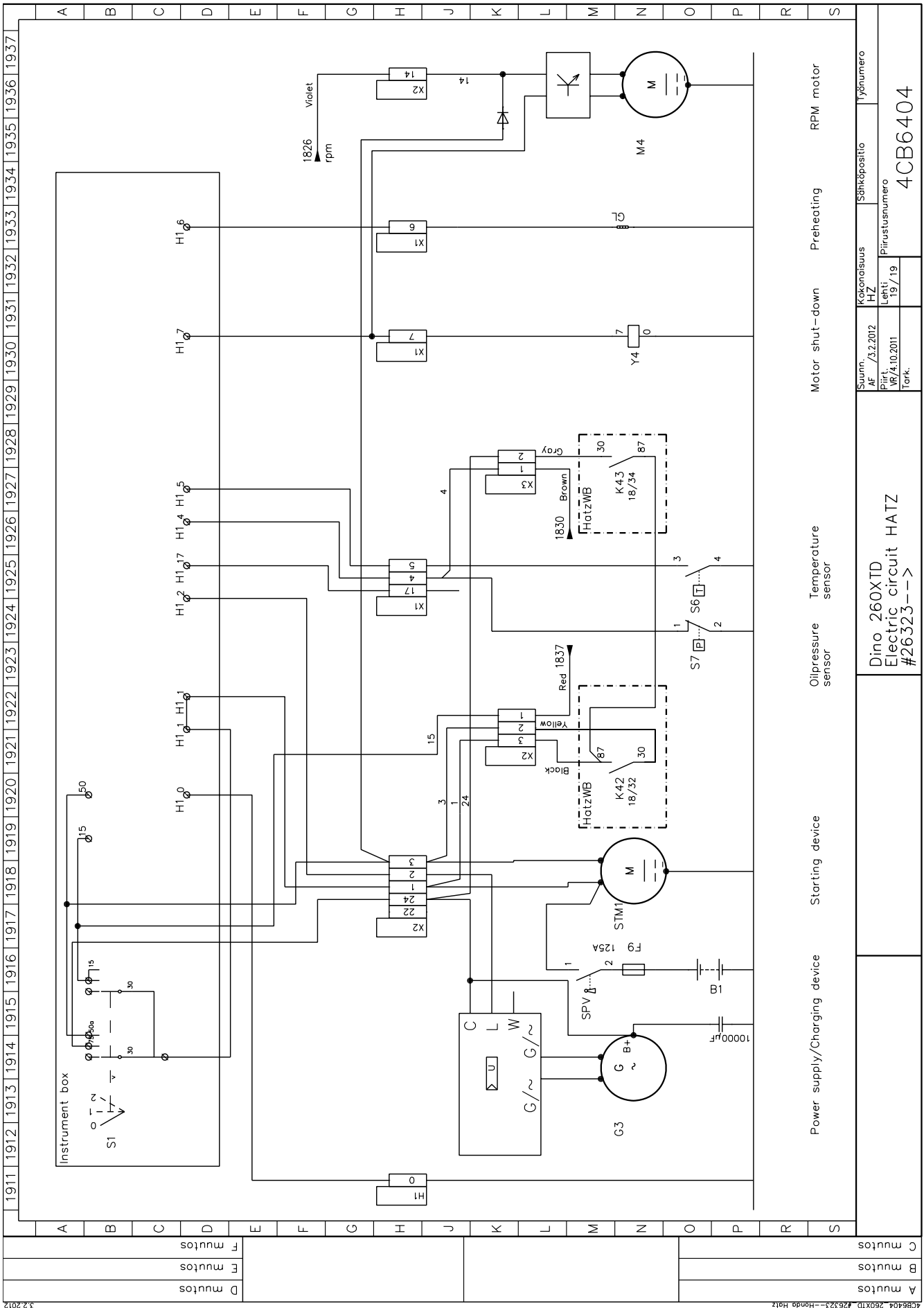
Suunn. AF /3.2.2012		Kokonaisuus	Sähköposito	työnumero
Piiri: VR/4.10.2011	Lehti: 18/19	Piirustusnumero	4CB6404	
Tark.				

Dino 260XTD
Electric circuit HATZ
#26323-->

A muutoks
B muutoks
C muutoks

4CB6404_260XTD_#26323--Honda_Hatz 3.2.2012

DINO 260XTD



A multos			
B multos			
C multos			

Power supply/Charging device	Starting device	Olipressure sensor	Temperature sensor
Motor shut-down	Preheating	RPM motor	

Suunn. AF /3.2.2012	Kokonaissuus HZ	Sähköposito	Tyyppinumero
Piirt. VR/4.10.2011	Lehti: 19/19	Piirustusnumero	
Tark.			4CB6404

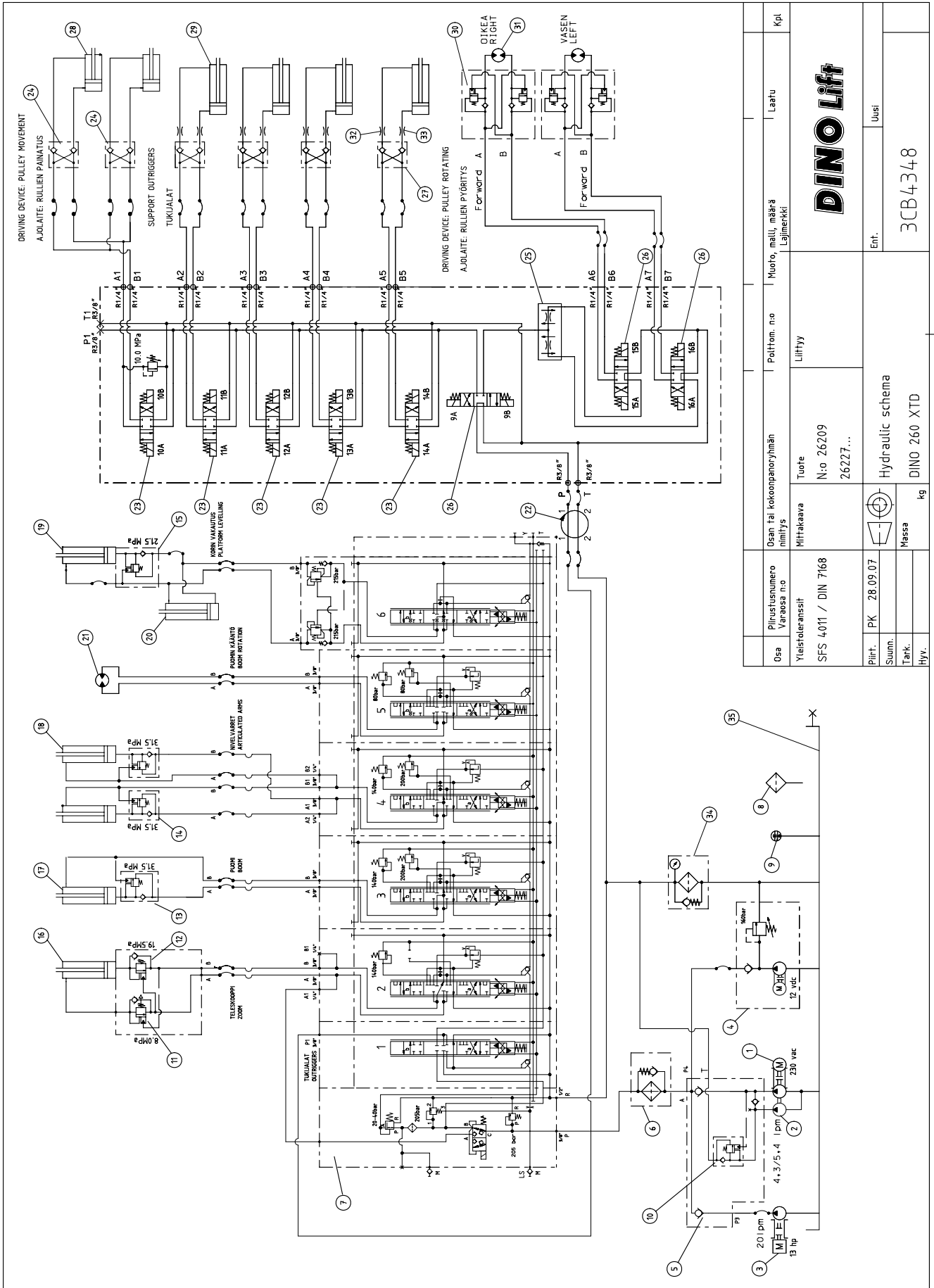
Dino 260XTD
Electric circuit HATZ
#26323-->

22 HÜDRAULIKAKOMPONENDID

26209 ja 26229>

Viide	Varuosanumber	Nimetus	Tk.
1	47.828	Elektrimootor	1
2	47.2061	Hüdropump	1
3	47.892	Sisepõlemismootor (agregaat)	1
4	47.2317	Jõuseade (varavõimsus)	1
5	47.3003	Vastuklapp	1
6	47.195	Rõhufilter	1
7	47.2963	Magnetklapp	1
8	47.190	Rõhukork	1
9	47.080	Õli vaateava	1
10	47.2766	Koormuse reguleerimisklapp	1
11	47.2969	Koormuse reguleerimisklapp	1
12	47.2722	Koormuse reguleerimisklapp	1
13	47.2997	Koormuse reguleerimisklapp	1
14	47.2766	Koormuse reguleerimisklapp	2
15	47.2722	Koormuse reguleerimisklapp	1
16	3CB1768	Silinder (teleskoop)	1
17	3CB1743	Silinder (tõste)	1
18	3CB1732	Silinder (tõstehoovad)	2
19	DL10.005	Silinder (sekundaarne)	1
20	DL10.007	Silinder (peasilinder)	1
21	47.2273	Hüdmootor (pööre)	1
22	4CB1944	Pöörlev adapter	1
23	47.2825	Magnetklapp	5
24	47.2947	Sulgurklapp	2
25	47.2828	Voolujaoturklapp	1
26	47.2824	Magnetklapp	3
27	47.2981	Klapipesa + klapid	4
28	50.102	Silinder (sõiduseade)	2
29	3CB1754	Silinder (tugijalad)	4
30	47.2946	Koormuse reguleerimisklapp	2
31	47.2338	Hüdmootor (sõiduseade)	2
32	47.2771	Voolutakistusklapp	4
33	47.2810	Voolutakistusklapp	4
34	47.196	Tagasivoolufilter	1
35	2CB3100	Õlipaak	1

23 HÜDROSKEEM
26120 ja 26122>



Osa	Piirustusnumero	Osan tai kokonaisuuden nimi	Polttim. no	Muoto, malli, määrä	Laatu	Kpl
Yleistöraansit	SFS 4011 / DIN 7168	Mittakaava	Liftity	Laajennus		
Piirt.	PK 28.09.07	N:o 26209				
Suunn.		26227...				
Tark.		Hydraulic schema				
Hyv.		DINO 260 XTD				
		Ent.				
		Uusi				
		3CB4348				



Märkmeid: