



MEGAMAT 4

Montageanleitung (Original Montageanleitung)



MEGAMAT 4

Inhaltsverzeichnis

Seite

Allgemeine Hinweise.....	2
Verwendungszweck.....	3
Voraussetzungen.....	3
Kennenlernen.....	3
Montage.....	6
Betrieb und Bedienung	11
Instandhaltung und Instandsetzung.....	12
Typenschild.....	13
Fehlerbehebung.....	14
Reinigung und Entsorgung.....	15
Einbauerklärung, Konformitätserklärung, Zusatzinformationen.....	16

Allgemeine Hinweise

Diese Anleitung ist für den Endproduktehersteller bestimmt – nicht für die Weitergabe an den Betreiber des Endprodukts. Sie kann wohl hinsichtlich der Sachinformationen als Grundlage für die Erstellung der Endprodukte-Anleitung dienen.

Beachten Sie unbedingt die Hinweise in dieser Anleitung! Hierdurch können Sie verhindern, dass durch Fehler bei der Montage oder beim Anschluss...

- **Verletzungs-** und **Unfallgefahren** entstehen und
- das Antriebssystem oder das Endprodukt **beschädigt** werden kann.

Verwenden Sie nur eine DewertOkin-Antriebssteuerung!

Die DewertOkin-Antriebssteuerung beinhaltet einen erdfreien Stromkreis, der von der Versorgungsspannung durch eine doppelte oder verstärkte Isolierung getrennt ist.

DewertOkin **haftet nicht** für Schäden, die aus...

- dem Nichtbeachten der Anleitung,
- von DewertOkin nicht freigegebenen Änderungen am Produkt oder...
- von DewertOkin nicht hergestellten oder nicht freigegebenen Ersatzteilen resultieren, diese sind möglicherweise nicht ausreichend sicher!

Technische Änderungen im Sinne der ständigen Produktverbesserung sind jederzeit ohne Ankündigung vorbehalten!

1. Verwendungszweck

Der Antrieb **MEGAMAT 4** ist **vorgesehen zum Einbau im Endprodukt...**

- zur elektromotorischen Verstellung von beweglichen Möbelteilen, Pflege- und Hospitalbetten unter Verwendung **geeigneter Beschläge oder Mechaniken**.

Der Antrieb **MEGAMAT 4** ist **nicht vorgesehen** für die Verwendung...

- in einer Umgebung, wo mit dem Auftreten von **entzündlichen** oder **explosiven** Gasen oder Dämpfen (z. B. Anästhetika) zu rechnen ist.
- in feuchter Umgebung, bzw. im Freien
- für die Benutzung durch kleine Kinder oder gebrechliche Personen
- in näherer Umgebung von kleinen Kindern

2. Voraussetzungen

Die in dieser Anleitung beschriebenen Handlungsschritte zum Einbau setzen eine **abgeschlossene Berufsausbildung zum Elektromaschinenmonteur** voraus.

- Führen Sie daher diese Handlungsschritte nur dann **selber** aus, wenn Sie über eine solche **Berufsausbildung verfügen** oder
- **Beauftragen** Sie nur entsprechend **ausgebildetes Personal** damit.

Konformität nach den EG-Richtlinien

Ab Werk wird der Antrieb als **nicht verwendungsfertige Maschine** gemäß der EG-Richtlinie "Maschinen" ausgeliefert. Sie dürfen den Antrieb daher erst dann in Betrieb nehmen, wenn Sie die **Schutzziele** der Maschinen-Richtlinie erfüllt und die **Konformität** erklärt haben!

Der Antrieb in Verbindung mit einer DewertOkin-Steuerung erfüllt die Schutzziele der EG-Richtlinien "**Niederspannung**" und "**Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV)**".

Der Antrieb ist **kein Medizinprodukt** - für den Einbau in ein Solches obliegt die Herstellung der **Konformität** mit der EG-Richtlinie und sonstigen Vorschriften über "Medizinprodukte" dem **Endproduktehersteller**. Dafür hat DewertOkin eine Vielzahl von Normen ganz oder teilweise aus dem Medizinproduktebereich zusätzlich angewendet, um die Verwendbarkeit in Medizinprodukten **zu erleichtern** (s. Seite 18, Zusatzinformationen).

3. Kennenlernen

Der Antrieb **MEGAMAT 4** ist bestimmt für den deutschen Markt und entspricht dem in Deutschland gültigen Recht in Umsetzung der einschlägigen EG-Richtlinien.

Für weitere Variationsmöglichkeiten wenden Sie sich an unseren Kundenbetreuer oder schlagen Sie im aktuellen Katalog nach. Für Sonderwünsche stehen wir Ihnen gerne zur Verfügung.

MEGAMAT 4

b) Technische Daten

Nennspannung.....:	24 - 29 V DC
Stromaufnahme bei Nennlast.....:	max. 4,0 A DC (je nach Applikation)
zulässige Druckkraft.....:	max. 7000 N (je nach Ausführung)
zulässige Zugkraft.....:	max. 4000 N (je nach Ausführung)
Betriebsart ¹⁾ bei max. Nennlast.....:	Aussetzbetrieb AB 2 min EIN /18 min AUS
Schutzklasse.....:	III
Geräuschpegel.....:	65 dB(A)
Antriebstyp.....:	Einzelantrieb
Belastungsart.....:	Druck ; Zug
Hub ²⁾:	< 500 mm
Verstellgeschwindigkeit ³⁾:	bis 4,7 mm/s (je nach Ausführung)
Schutzart.....:	IP20; IPX4
Farben.....:	grau, schwarz
Schnellverstellung "GQR".....:	bis 3000 N nur für Druck- oder Zugantriebe
Kabelvarianten.....:	wahlweise festes oder steckbares Motorkabel

Maße und Gewichte

Länge x Breite x Höhe des Antriebs.....:	min. 190 x 171,5 x 92 mm
Gewicht.....:	min. 236 x 171,5 x 92 mm (mit "GQR")
	ca. 2,5 kg (je nach Ausführung)

Betriebs-/Transport- und Lagerungsbedingungen

Transport-/Lagertemperatur.....:	von -20° C bis +50° C
	von -4° F bis +122° F
Betriebstemperatur.....:	von +10° C bis +40° C
	von +50° F bis +104° F
Rel. Luftfeuchte.....:	von 30% bis 75%
Luftdruck.....:	von 800 hPa bis 1060 hPa
Höhe.....:	< 2000m

¹⁾ Betriebsart = **Aussetzbetrieb AB 2 min EIN/18 min AUS**, d. h. max. 2 Minuten unter Nennlast fahren, danach muss eine **Pausezeit** von 18 Minuten eingehalten werden. Andernfalls kann es zu **Funktionsausfall** kommen!

²⁾ Von diesen Standardwerten abweichende Daten können nach Rücksprache in Abhängigkeit von der Applikation und der Kraft festgelegt werden.

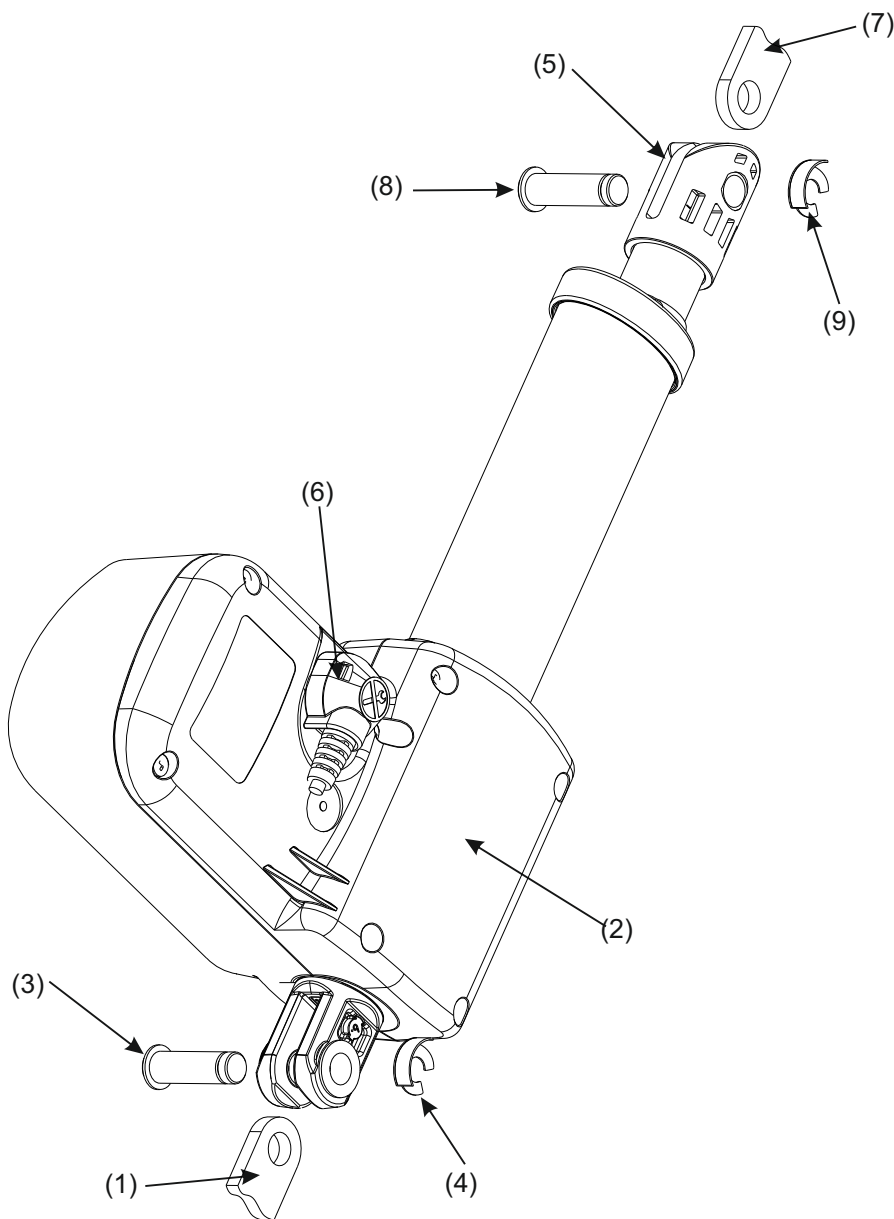
³⁾ Verstellgeschwindigkeit = die **Geschwindigkeit**, mit der sich der Gabelkopf **ohne Belastung** verfahren lässt (entsprechend der Belastung variiert die Verstellgeschwindigkeit).



DEWERT OKIN

A DewertOkin Technology Group Company

Aufbau des Einzelantriebes MEGAMAT 4



MEGAMAT 4

5. Montage

a) Einbau (Beispielhaft dargestellt)

Achtung!

Elektrische Komponenten nur im **spannungsfreien** Zustand anschließen oder trennen.

- 1) Schieben Sie den **Antrieb (2)** in den **Beschlag (1)**. **Befestigen** Sie ihn dort mit einem **BEK-Bolzen (3)** und sichern Sie diesen mit einem **Sicherungsclip (4)**.
- 2) **Befestigen** Sie nun den **Hubrohrgabelkopf (5)** mit einem **BEK-Bolzen (8)** und einem **Sicherungsclip (9)** am **Beschlag (7)**.
- 3) **Schließen** Sie nun den Antrieb an die **DewertOkin-Steuerung** an. **Sichern** Sie das **Kabel (6)** **gegen Herausziehen**, (siehe auch Einbauanleitung DewertOkin-Steuerung).



Empfehlung: Beachten Sie, dass durch den Einbau mechanischer Endanschlüsse in Ihrem Endprodukt der Sicherheitsstandard wesentlich erhöht wird.



Achtung!



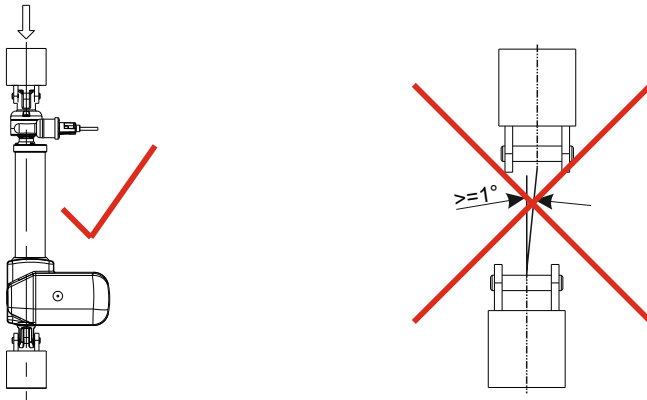
- Da aus technischen oder wirtschaftlichen Gründen häufig auf den Einbau mechanischer Anschlüsse verzichtet wird, empfehlen wir in sicherheitskritischen Antrieben den Einsatz eines zusätzlichen Sicherheitsendschalters, welcher den Antrieb im Falle eines Defektes des oberen Endschalters vor kritischem Überfahren und Zusammenbruch schützt. Der Sicherheitsendschalter setzt den Antrieb dauerhaft außer Betrieb, sobald der reguläre Endschalter überfahren wird. Der Sicherheitsendschalter ist direkt in den Antrieb integriert und erfordert keinen zusätzlichen Montageaufwand. Das Einbaumaß eines Antriebes kann sich um 23 mm erhöhen.
- Der Einbau von mechanischen Endanschlüssen in Ihrem Endprodukt ist in Verbindung mit einer **Ausrückung (Version: „GQR“; „ER“)** für den **oberen Endpunkt** und für den **unteren Endpunkt** zwingend erforderlich, um mechanische Beschädigungen des Antriebssystems zu vermeiden.
- Die mechanischen Endanschlüsse bzw. Hubwegbegrenzungen der Applikation **müssen** auf das ein- und ausgefahrene Maß des Antriebs justiert werden. Achten Sie darauf, dass die mechanischen Endanschlüsse **nicht erreicht werden, bevor der** Antrieb komplett ein- bzw. ausgefahren ist.
- Die Variante des Antriebssystems **MEGAMAT 4** mit **losem** Muttersitz, **erfordert** im Endprodukt einen festen mechanischen Anschlag, um ein Herausziehen des Hubrohres zu verhindern. Dieses kann zu Beschädigungen des Antriebssystems führen.

b) Empfohlene Einbaulage des MEGAMAT 4 mit GQR

Einbaufehler - z. B. bedingt durch Toleranzen im Beschlag - können große Auswirkungen auf die Ausrückkräfte des GQR haben. Durch fehlerhaften Einbau können sich die Ausrückkräfte deutlich erhöhen und somit weit oberhalb der Spezifikation liegen.

Ausrichtung des Beschlags

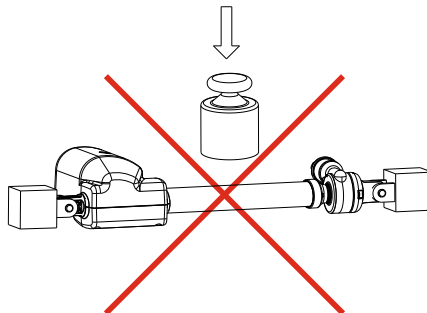
Die Beschlüge für die Aufnahme der Gabelköpfe **müssen zueinander fluchten**, ist dieses **nicht** der Fall, wirken **zusätzliche** Querkraften auf die Antriebseinheit. Zu einer deutlichen Erhöhung der Auszugkräfte, kann es schon bei einem Versatz der Beschlüge von 1° und mehr kommen. Ideal ist eine Beschlagstellung von nahezu 0° .



Auswirkung der Einbaulage

Die Ausrückkraft erhöht sich, wenn z. B. die Antriebseinheit mit einer Querkraft von anderen Anbauteilen beaufschlagt wird, diese kann weit oberhalb der Spezifikation liegen.

Abbildung: Eine waagrecht eingebaute Antriebseinheit, die mit einer Querkraft belastet wird.

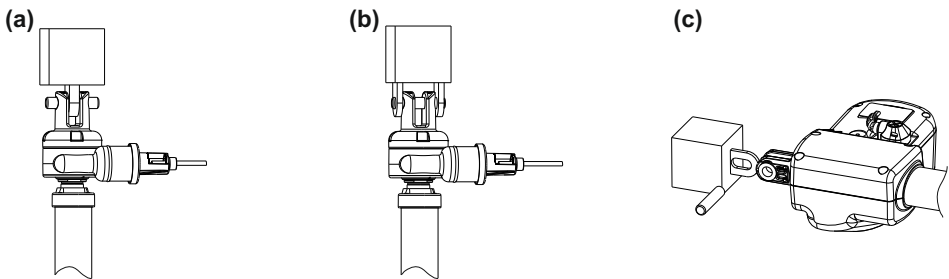


MEGAMAT 4

Empfohlene Beschlagsauslegung

Neben dem genauen Fluchten der Beschläge zueinander, empfehlen wir auf beiden Seiten der Beschläge nur eine Befestigungslasche **(a)** zu verwenden. Die Gefahr, dass beide Befestigungslaschen nicht miteinander fluchten und dadurch die Antriebseinheit verkantet, wird mit dieser Maßnahme reduziert. Der Antrieb muss fest eingebaut sein, jedoch soll genügend Bewegungsfreiheit an seinen Befestigungspunkten vorhanden sein. Der Antrieb muss so befestigt werden, dass er in allen Positionen gegen Verdrehen und Verbiegen geschützt ist. Es können auch Beschläge mit zwei Befestigungslaschen **(b)** verwendet werden, nur sollten diese genau fluchten, damit es nicht zu einer Erhöhung der Auszugskraft kommt.

Führen Sie auf einer Seite die Beschlagslasche als Langloch aus, dadurch können mögliche Längendifferenzen zwischen Einbaumaß des Antriebes und ihrer Applikation ausgeglichen werden.



c) Elektrischer Anschluss

Weisen Sie den Betreiber in der von Ihnen zu erstellenden **Betriebsanleitung** darauf hin, dass die **Leitungen**, insbesondere die **Anschlussleitung**, **nicht überfahrtest** ist und **mechanische Belastungen** zu **vermeiden** sind.

Achten Sie beim Verlegen der Leitungen darauf, dass...

- diese nicht eingeklemmt werden können,
- auf diese keine mechanische Belastung (Zug, Druck, Biegung etc.) ausgeübt wird,
- diese nicht anderweitig beschädigt werden können.

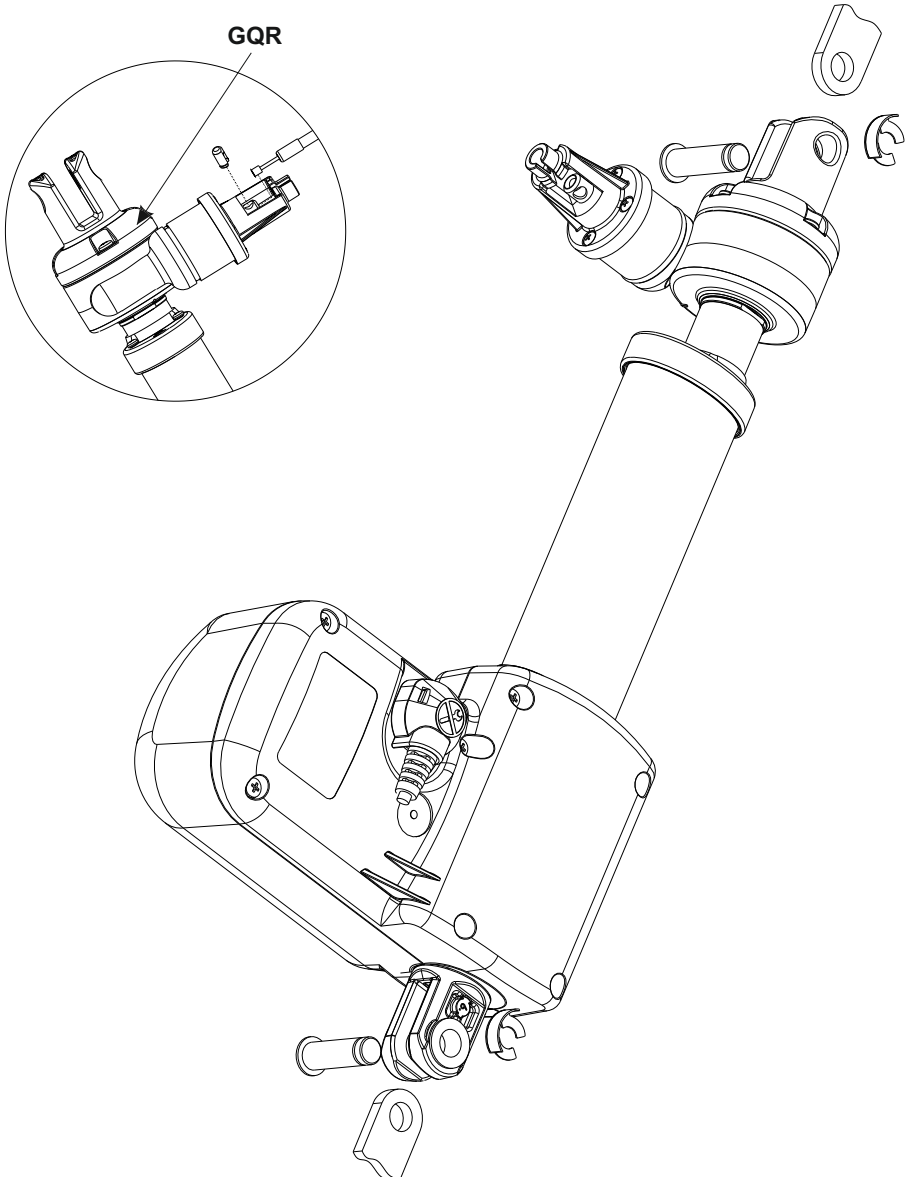
Achten Sie darauf, dass die Leitungen, insbesondere die **Anschlussleitung**, mit einer ausreichenden **Zugentlastung** und ausreichendem **Knickschutz** am Endprodukt befestigt werden und durch geeignete konstruktive Maßnahmen **verhindert** wird, dass die **Anschlussleitung** beim etwaigen **Transport** des Endproduktes mit dem **Boden in Berührung** kommt.

d) Ausbau

Fahren Sie die Applikation in die Grundstellung und trennen Sie den Antrieb von der DewertOkin-Steuerung. Stützen Sie den **Antrieb (2) ab**, wenn Sie die **Sicherungsclips (4, 9)** und die **BEK-Bolzen (3, 8)** entfernen - der Antrieb kommt dann sofort frei!

e) Schnellverstellung GQR (optional)

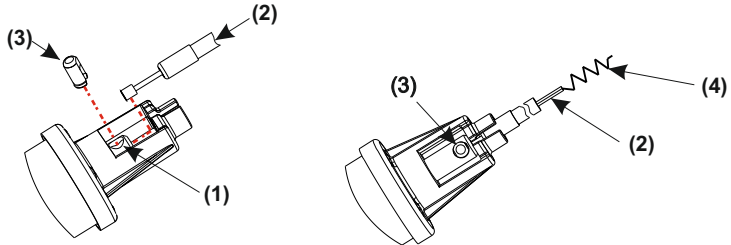
Bei Stromausfall ist ein Zurücksetzen des Antriebes durch die optionale Schnellverstellung möglich. Durch Betätigen der Schnellverstellung lässt sich der Antrieb in die Grundstellung versetzen.



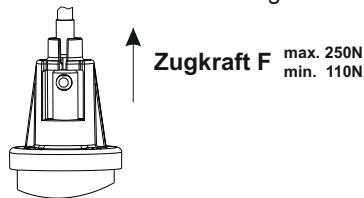
MEGAMAT 4

Bitte beachten:

- GQR ist mit einem hochwertigen Kupplungssystem ausgerüstet, welches jederzeit auch im belasteten Zustand, betätigt werden kann.
- Zur Betätigung ist ein geeigneter handelsüblicher **Bowdenzug (2)** vorgesehen, welcher in der **Bowdenzugaufnahme (1)** des GQR befestigt wird (der Bowdenzug ist nicht im Lieferumfang enthalten).
- Den Bowdenzug durch die Nut der **Bowdenzugaufnahme (1)** und oben in den Zugbolzen vollständig einführen, anschließend mit dem **Verriegelungsstift (3)** verriegeln.



- Der Bowdenzug darf **nicht** zu stark vorgespannt werden, sonst könnte es zu einem ungewollten Ausrücken bzw. Durchrutschen der Kupplung im GQR kommen, was seinerseits zu Beschädigungen, führen kann.
- Um eine korrekte Funktion des GQR zu gewährleisten, muss die **Bowdenzugaufnahme (1)** bis zum Anschlag (ganz nach oben) gezogen werden. Ab einer Zugkraft von 110N ist die Kupplung im GQR geöffnet. Die Zugkraft darf 250N nicht übersteigen, um Beschädigungen im GQR zu vermeiden.
- Es muss eine **Feder (4)** in den Bowdenzug eingebaut werden, um Beschädigungen am GQR zu vermeiden und um eine korrekte Funktion zu gewährleisten.



- Der Bowdenzug ist jetzt auf einwandfreie Funktion zu prüfen.

Achtung!

Das GQR-System ist standardmäßig für Anwendungen in **Druckrichtung** des Antriebes ausgelegt. Es ist daher bei Betätigung des GQR darauf zu achten, dass die manuelle Verstellung **ausschließlich** in der **vorgesehenen Richtung** erfolgt.

Ein Nichtbeachten kann zu Beschädigungen am GQR führen.

Der GQR ist darüber hinaus standardmäßig mit einem Einklemmschutz für den Notfall ausgelegt. **Eine nicht bestimmungsmäßige Betätigung des Einklemmschutzes (bei Schnellverstellung ohne Betätigung des Bowdenzugs entgegen der vorgesehenen Richtung) führt zu erhöhtem Verschleiß und zum frühzeitigen Ausfall des Systems.**

Bitte weisen Sie in Ihrer Bedienungsanleitung darauf hin.

5. Betrieb und Bedienung

Sie können für die Erstellung der Betriebsanleitung für das Endprodukt die hier beschriebenen Sachinformationen nutzen. Bitte berücksichtigen Sie, dass sich diese Anleitung an Sie als Fachmann richtet – und nicht an den womöglich nicht technisch ausgebildeten Betreiber des Endprodukts.

Achtung!

- **Der elektrische Verstellantrieb ist nicht vorgesehen für die Benutzung durch kleine Kinder oder gebrechliche Personen ohne Aufsicht.**
- **Der elektrische Verstellantrieb ist kein Spielgerät für Kinder.**

a) Voraussetzungen

Der Antrieb **MEGAMAT 4** ist nur zur Verwendung mit einer dazugehörigen DewertOkim-Steuerung vorgesehen.

Bitte beachten Sie dazu auch die Einbauanleitung für die dazugehörige Steuerung.

b) Schnellverstellung „GQR“

Wenn Sie ein Antriebssystem **MEGAMAT 4 mit Schnellverstellung, „GQR“** erworben haben, ist folgendes zu beachten:

- Damit eine zuverlässige Funktion der **mechanischen „Schnellverstellung, GQR“** in gleichbleibender Güte gewährleistet ist, darf der Antrieb keine äußeren Verunreinigungen aufweisen. Wir empfehlen daher, eine optische Sichtprüfung (siehe Kapitel 5b) ggf. Reinigung und abschließende Funktionskontrolle der Schnellverstellung in dem Serviceplan der Applikation aufzunehmen.
- Mit Hilfe der **Schnellverstellung, „GQR“** können Sie im Notfall den Antrieb mechanisch Verstellen.
- Betätigen Sie die **Schnellverstellung, „GQR“** und bringen Sie den Antrieb in die gewünschte Position.

Achtung: Je nach Ausführung der Applikation ist eine Absenkung durch das Eigengewicht möglich. Lässt sich die Applikation durch sein Eigengewicht nicht absenken, müssen Sie mit leichtem Druck auf die jeweilige Seite der Applikation nachhelfen.

- Beim wieder Anfahren des Antriebssystems nach Betätigung der **Schnellverstellung „GQR“**, kuppelt dieses wieder selbstständig ein. Das Antriebssystem ist jetzt betriebsbereit.

MEGAMAT 4

c) Instandhaltung - Instandsetzung

Führen Sie regelmäßig die Überprüfungen. Empfohlene Prüffrist min. alle **6 Monate**.

Darüber hinaus prüfen Sie in kürzeren Abständen Folgendes:

- **Regelmäßige Sichtprüfungen** auf Beschädigungen aller Art
Überprüfen Sie das Gehäuse auf **Risse** und **Brüche**, kontrollieren Sie die Anschlussleitung auf **Quetschungen**, **Abscherungen** und die Zugentlastung mit Knickschutz insbesondere nach jeder mechanischen Belastung. **Beschädigte Anschlussleitungen** der Geräte **müssen** durch **den Hersteller** oder **qualifizierte Personen** (siehe Seite 3) ersetzt werden, um Gefährdungen zu vermeiden.
- **Regelmäßige Funktionsprüfung der “Schnellverstellung, GQR”** durch betätigen des Bowdenzugs, wie auf Seite 9, 10 und 11 beschrieben.
- **Regelmäßige Sichtprüfung der “Schnellverstellung, GQR”** durch kontrollieren der am GQR befindlichen Dichtungen auf Vollständigkeit und Sitz.
- **Regelmäßige Sichtprüfung der “Schnellverstellung, GQR”**, damit eine zuverlässige Funktion in gleichbleibender Güte gewährleistet ist, darf der Antrieb keine äußeren Verunreinigungen aufweisen. Wir empfehlen daher, eine optische Sichtprüfung ggf. Reinigung und abschließende Funktionskontrolle der Schnellverstellung in dem Serviceplan der Applikation aufzunehmen.
- **Regelmäßige Überprüfung** des Bowdenzugs der “Schnellverstellung, GQR” auf einwandfreie Funktion, ggf. **muss** dieser nachjustiert werden.

Überprüfen Sie die Endschalter durch Anfahren der Endpositionen mit der DewertOkin-Steuerung.

Vorsicht! Zu Ihrer Sicherheit!

Das **Stillsetzen im Notfall** ist vorgesehen durch **Ziehen des Netzsteckers der Antriebssteuerung!**

Der **Netzstecker** muss daher im Betrieb **jederzeit zugänglich** sein, um ihn im Notfall schnell **aus der Steckdose ziehen** zu können.

Die Antriebsbewegung erfolgt durch ein Hubrohr. Berücksichtigen Sie dies bei der Auslegung ihres Produktes:

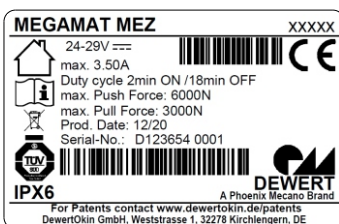
- Achten Sie darauf, dass nach dem Einbau des **MEGAMAT 4** keine Scher- und Quetschstellen von außen zugänglich sind.

Weisen Sie den Betreiber in der von Ihnen anzufertigende Betriebsanleitung unbedingt auf die hier genannten Punkte hin.

6. Typenschild

Jede Antriebskomponente enthält ein Typenschild mit genauer Bezeichnung, Artikelnummer und technischen Angaben. (Erklärung siehe nachfolgende Abbildung als Beispiel).

Der **MEGAMAT 4** wird auf dem Typenschild als **MEGAMAT MEZ** bezeichnet.



MEGAMAT MEZ

xxxxx

24-29V

max. 3.50A

Duty cycle 2min ON / 18 min OFF

max. Push Force

max. Pull Force

Prod.Date

Serial-No.

IPX6



Typenbezeichnung

Artikelnummer

Eingangsspannung

Stromaufnahme

Aussetzbetrieb 2 Minuten / 18 Minuten

Druckkraft

Zugkraft

Woche / Jahr

Seriennummer

Schutzart

In trockenen Räumen!

Entsorgungshinweise!

Konformitätszeichen

MEGAMAT 4

7. Fehlerbehebung

Um Sie bei der Suche nach üblichen Fehlern und deren Beseitigung zu unterstützen, ist die nachstehende Tabelle entwickelt worden. Sollte ein Fehler auftreten, der nicht in dieser Tabelle aufgeführt ist, wenden Sie sich bitte an Ihren Lieferanten. Alle Fehler dürfen nur von einer Fachkraft mit der auf Seite 3 genannten Qualifikation untersucht und beseitigt werden.

Problem	Mögliche Ursache	Lösung
Handscharter oder Antriebssystem ohne Funktion	- Handscharter oder Antriebssystem defekt - Keine Netzspannung	- Wenden Sie sich an Ihren Lieferanten/Händler - Netzverbindung herstellen
Antriebe lassen sich plötzlich nicht mehr verfahren, bewegen	- Thermoscharter am Transformator oder in der DEWERT-Steuerung hat möglicherweise ausgelöst - Temperatursicherung im Transformator hat möglicherweise ausgelöst - Gerätesicherung hat möglicherweise ausgelöst - Keine Netzspannung - Zuleitung (Netz und/oder Handscharter/ Zusatzantriebe) unterbrochen	- Das Antriebssystem ca. 20-30Minuten in Ruhestellung belassen - Wenden Sie sich an Ihren Lieferanten/Händler - Netzverbindung herstellen - Zuleitung überprüfen ggf. Kontakt wiederherstellen¹⁾
Einbau des Antriebes nicht möglich oder der Antrieb erzeugt „Klick“-geräusche am unteren Endscharter in der eingebauten Applikation wenn er eingefahren wird.	- Einbaumaß der Applikation passt nicht zum Antrieb	- Aufnahmepunkte in der Applikation vermessen, ggf. die Aufnahmepunkte nacharbeiten.
Ausrückung ist schwergängig	- Der Antrieb ist zu fest in den Aufnahmepunkten befestigt	Prüfen Sie: - Schrauben, Schraubengröße - Laschen- und Gabelbreite - Winkelversatz der Laschen - Aufnahmepunkte ggf. nacharbeiten
Nach etlichen Zyklen ist der Antrieb oder die GQR Funktion gestört	- Die mechanischen Anschläge in der Applikation sind nicht vorhanden oder passen nicht zum Einbaumaß des Antriebes.	- Anschläge überprüfen, passen diese zum Einbaumaß des Antriebes, ggf. Anschläge nacharbeiten.
Motor läuft, Antrieb verfährt nicht bzw. Antrieb läuft von selbst zurück	- Die Freilauffunktion des Antriebes wurde dauerhaft zur Verstellung der Applikation genutzt.	- Antrieb erneuern (Die interne Freilauffunktion am GQR ist zerstört, diese ist eine Schutzfunktion und nicht zur Verstellung geeignet)

¹⁾ siehe Seite 11 Instandsetzung - Instandhaltung

Problem	Mögliche Ursache	Lösung
Motor läuft, Antrieb verfährt nicht, Antrieb läuft von selbst zurück. Keine oder schwergängige Ausrückfunktion.	- Überlastung des Antriebes durch z .B. auffahren auf Hindernisse.	- Freilauf der Applikation prüfen, ggf. Antrieb erneuern.
Motor läuft, Antrieb verfährt nicht	- GQR-Bowdenzug ist nicht in Grundstellung, zu viel Vorspannung am Bowdenzug	- Bowdenzug justieren

8. Reinigung

Der Antrieb **MEGAMAT 4** wurde so entworfen, dass dieser einfach zu reinigen ist, zusätzlich wird die Reinigung durch viele glatte Flächen begünstigt.

Der Antrieb **MEGAMAT 4** ist mit einem handelsüblichen Reinigungsmittel, welches für **Kunststoffe** geeignet ist oder mit einem feuchten Tuch zu reinigen. Beachten Sie die jeweiligen Herstellerhinweise des Reinigungsmittels.

Vor Beginn der Reinigung ist der Netzstecker der Steuerung zu ziehen!

Bitte **reinigen** Sie den Antrieb **nie** in einer Waschstraße oder mit einem **Hochdruckreiniger** und strahlen Sie **keine Flüssigkeiten** darauf, da sonst sind Schäden am Gerät nicht auszuschließen sind!

Achten Sie darauf, bei der **Reinigung** die **Anschlussleitung** des Antriebes nicht zu **beschädigen**!

Der Antrieb erfüllt in der Basisversion die Schutzart IP20. Optional lässt sich die Schutzart bis IPX4 erhöhen.

Verwenden Sie keine Lösungsmittel wie Benzin, Alkohol oder ähnliche.

9. Entsorgung

Der Antrieb **MEGAMAT 4** enthält Elektronikbauteile, Kabel, Metalle, Kunststoffe usw.

Der Antrieb **MEGAMAT 4** ist gemäß den geltenden Umweltvorschriften des jeweiligen Landes zu entsorgen.

Die Entsorgung des Produkts unterliegt in Deutschland dem Elektro-G, international der EU-Richtlinie 2012/19/EU (WEEE) oder den jeweiligen nationalen Gesetzgebungen.



Der Antrieb MEGAMAT 4 darf nicht in den Hausmüll gelangen!

MEGAMAT 4

Einbauerklärung

nach Anhang II der EU-Maschinenrichtlinie 2006/42/EG

Der Hersteller:

**DewertOkin GmbH
Weststraße 1
32278 Kirchlegern
Deutschland - Germany**

erklärt hiermit, dass nachstehend beschriebene unvollständigen Maschinen

MEGAMAT MEZ, MEGAMAT ME(n)¹⁾

die folgenden grundlegenden Anforderungen der Richtlinie Maschinen (2006/42/EG) erfüllt:

Abschnitt:

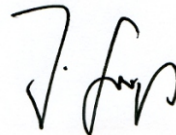
1.1.3; 1.3.3; 1.3.4; 1.3.7; 1.5.1; 1.5.2; 1.5.5; 1.5.6; 1.5.7; 1.5.8; 1.5.9; 1.5.10; 1.5.13

Die unvollständige Maschine darf erst dann in Betrieb genommen werden, wenn festgestellt wurde, dass die Maschine, in die die unvollständige Maschine eingebaut werden soll, den Bestimmungen der Richtlinie Maschinen (2006/42/EG) entspricht.

Der Hersteller verpflichtet sich, die speziellen Unterlagen zur unvollständigen Maschine einzelstaatlichen Stellen auf begründetes Verlangen elektronisch zu übermitteln. Die zur Maschine gehörenden speziellen technischen Unterlagen nach Anhang VII Teil B wurden erstellt.

Für die Zusammenstellung der technischen Unterlagen ist bevollmächtigt:

**DewertOkin GmbH
Weststraße 1
32278 Kirchlegern
Tel.: 05223 979-0
Deutschland - Germany**



Dr.-Ing. Josef G. Groß
Geschäftsführer

Kirchlegern, Germany 20 March 2020

¹⁾ (n) steht für 1 - 5



DEWERT OKIN

A DewertOkin Technology Group Company

EG-Konformitätserklärung

Nach Anhang IV der EMV-Richtlinie 2014/30/EU

Nach Anhang IV der EU-Niederspannungsrichtlinie 2014/35/EU

Nach Anhang VI der RoHS-Richtlinie 2011/65/EU (inkl. Delegierte Richtlinie (EU) 2015/863)

Der Hersteller:

**DewertOkin GmbH
Weststraße 1
32278 Kirchlegern
Deutschland - Germany**

erklärt hiermit, dass das Produkt

MEGAMAT MEZ, MEGAMAT ME(n)¹⁾ mit DewertOkin Steuerung

die Anforderungen folgender EG-Richtlinien erfüllt:

Richtlinie über elektromagnetische Verträglichkeit 2014/30/EU

Niederspannungsrichtlinie 2014/35/EU

DELEGIERTE RICHTLINIE (EU) 2015/863 DER KOMMISSION vom 31. März 2015 zur Änderung von Anhang II der Richtlinie 2011/65/EU des Euro-päischen Parlaments und des Rates hinsichtlich der Liste der Stoffe, die Beschränkungen unterliegen.

Angewendete Normen:

**EN 60335-1:2012/A11:2014
EN 55014-1:2006/A1:2009/A2:2011
EN 55014-2:1997/A1:2001/A2:2008
EN 61000-3-2:2014
EN 61000-3-3:2013
EN 62233:2008**

Konstruktive Änderungen, die Auswirkungen auf die in der Montageanleitung angegebenen technischen Daten und den bestimmungsgemäßen Gebrauch haben, das Produkt also wesentlich verändern, machen diese Konformitätserklärung ungültig!

Kirchlegern, Germany 20 March 2020

Dr.-Ing. Josef G. Groß
Geschäftsführer

¹⁾ (n) steht für 1 - 5

MEGAMAT 4

Zusatzinformationen

Antriebssystem MEGAMAT 4 (MEZ)

Folgende Normen wurden in den Ausführungen mit mindestens IPX4 – in Anlehnung an:

- EN 60601-1:2006 + A1:2013, IEC 60601-1:2005 + A1:2012 (Kurzbezeichnung: Edition 3.1), Medizinische elektrische Geräte
- EN 60601-1-2:2015, IEC 60601-1-2:2014 (Kurzbezeichnung: Edition 4.0), EMV angewendet:

IEC/EN60601-1, Abschnitt 4	Allgemeine Anforderungen
IEC/EN60601-1, Abschnitt 6	Klassifizierung
IEC/EN60601-1, Abschnitt 7.1	Kennzeichnung – Allgemeines
IEC/EN60601-1, Abschnitt 7.2	Kennzeichnung – Aufschriften
IEC/EN60601-1, Abschnitt 8	Schutz gegen elektrische Gefährdung
IEC/EN60601-1, Abschnitt 11.1	Schutz vor übermäßigen Temperaturen
IEC/EN60601-1, Abschnitt 11.2	Brandverhütung
IEC/EN60601-1, Abschnitt 11.3	Konstruktive Anforderungen an feuerfeste Gehäuse
IEC/EN60601-1, Abschnitt 13	Gefährliche Situationen und Fehlerbedingungen
IEC/EN60601-1, Abschnitt 16.6	Ableitströme
IEC/EN60601-1, Abschnitt 17	Elektromagnetische Verträglichkeit
IEC/EN60601-2-52, Abschnitt 201.11.6.5.101	Schutz gegen Eindringen von Wasser: nur bei min. IPX4
IEC/EN60601-2-52, Abschnitt 201.9.8.3.2	Statische Belastung

Notizen

MEGAMAT 4

DewertOkin GmbH
Weststraße 1
32278 Kirchlengern, Germany
Tel: +49 (0)5223/979-0
Fax: +49 (0)5223/75182
<http://www.dewertokin.de>
Info@dewertokin.de