



DEWERT

A Phoenix Mecano Company

Einbauanleitung für den Endproduktehersteller Antrieb GIGAMAT



Einbauanleitung

Stand
11/2008

11/2008
ID-Nr. 57652

GIGAMAT

Inhaltsverzeichnis

| | Seite |
|---|-------|
| Allgemeine Hinweise..... | 2 |
| Verwendungszweck..... | 3 |
| Voraussetzungen..... | 3 |
| Kennenlernen..... | 3 |
| Montage..... | 7 |
| Betrieb und Bedienung | 12 |
| Instandhaltung und Instandsetzung..... | 17 |
| Typenschild und Siegel..... | 18 |
| Fehlertabelle..... | 19 |
| Reinigung und Entsorgung..... | 20 |
| Herstellereklärung, Konformitätserklärungen, Zusatzinformationen..... | 23 |

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 DEWERT-Antriebssteuerung!

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

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

- dem Nichtbeachten der Anleitung,
- von DEWERT nicht freigegebenen Änderungen am Produkt oder...
- von DEWERT 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 **GIGAMAT** ist **vorgesehen zum Einbau in Endprodukten ...**

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

Der Antrieb **GIGAMAT** 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 DEWERT-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 DEWERT eine Vielzahl von Normen ganz oder teilweise aus dem Medizinproduktebereich zusätzlich angewendet, um die Verwendbarkeit in Medizinprodukten **zu erleichtern** (s. Seite 23, Zusatzinformationen).

3. Kennenlernen

Der Antrieb **GIGAMAT** 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.

GIGAMAT

b) Technische Daten

| | |
|--|---|
| Nennspannung.....: | 24 V DC |
| Stromaufnahme bei Nennlast.....: | max. 8,5 A DC (je nach Ausführung) |
| zulässige Druckkraft.....: | max. 10000 N (je nach Ausführung) |
| zulässige Zugkraft.....: | max. 6000 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⁾: | bis 500 mm |
| Verstellgeschwindigkeit ³⁾ bei Nennlast.....: | bis 5,4 mm/s (je nach Ausführung) |
| Verstellgeschwindigkeit ³⁾ ohne Last.....: | bis 18,5 mm/s (je nach Ausführung) |
| Schutzart.....: | IP20; IP44; IP54 |
| Farben.....: | grau |
| Schnellverstellung "QR".....: | bis 10000 N (nur für Druck- oder Zugantriebe) |
| Kabelvarianten.....: | wahlweise festes oder steckbares Motorkabel |

Maße und Gewichte

| | |
|--|--|
| Länge x Breite x Höhe des Antriebs.....: | min. 236 x 212 x 110 mm |
| Gewicht.....: | ca. 4,7 kg ca. 5,1 kg (Variante "QR") ca. 5,0 kg (Variante "QR-Patientenlifter") |

Umgebungsbedingungen

| | |
|------------------------|--------------------------|
| Raumtemperatur.....: | von +10° bis +40° C |
| Rel. Luftfeuchte.....: | von 30% bis 75% |
| Luftdruck.....: | von 700 hPa bis 1060 hPa |

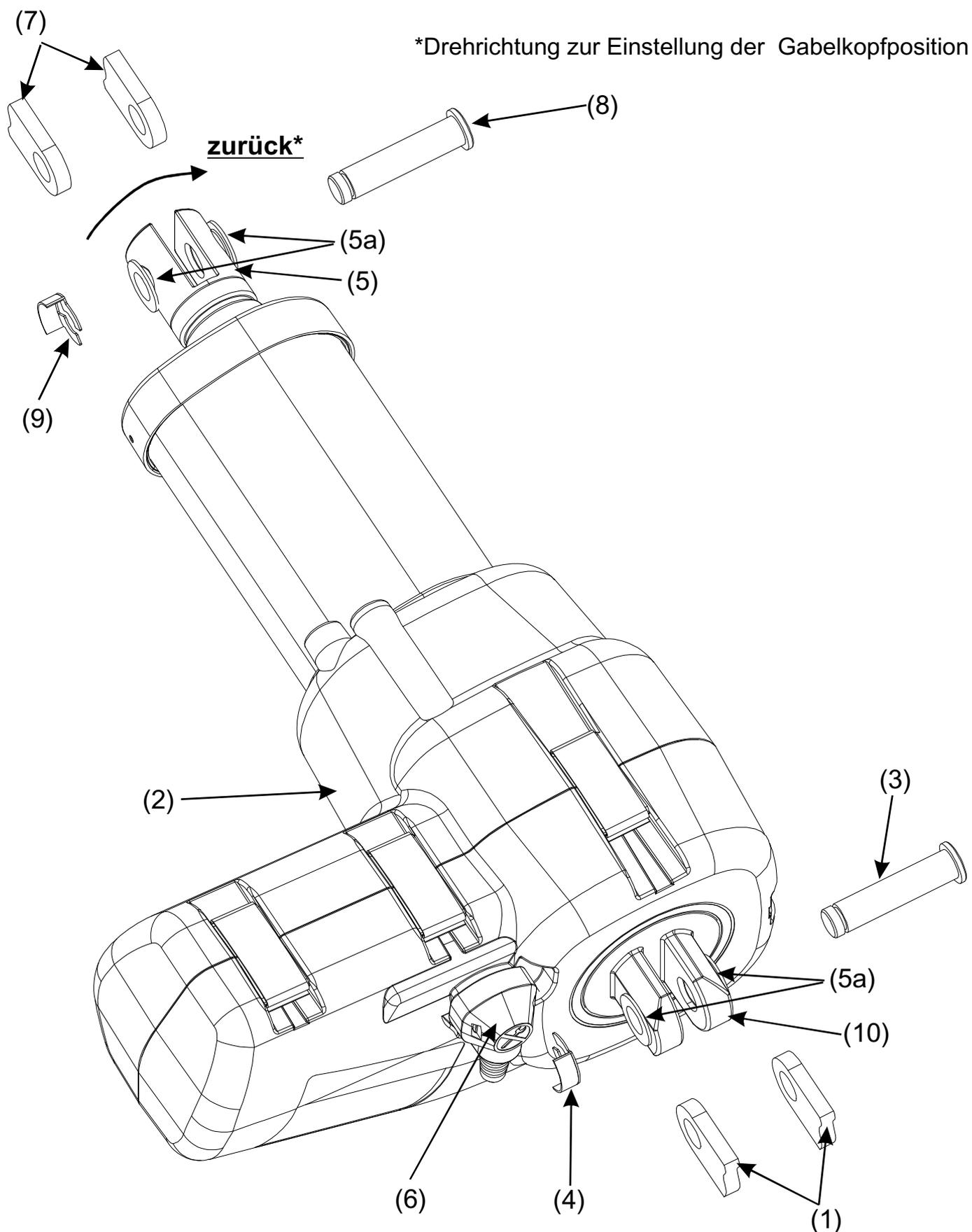
- ¹⁾ Betriebsart = **Aussetzbetrieb AB 2 min.EIN/18 min.AUS**, d. h. max. 2 Minuten unter Nennlast fahren, danach muss eine **Pause** von 18 Minuten eingehalten werden. Andernfalls kann es zu **Funktionsausfall** kommen!
- ²⁾ Von diesen Standardwerten abweichende Daten können nach Rücksprache in Abhängigkeit von der Applikation festgelegt werden.
- ³⁾ Verstellgeschwindigkeit = die **Geschwindigkeit**, mit der sich der Gabelkopf **mit/ohne Belastung** verfahren lässt.



DEWERT

A Phoenix Mecano Company

Aufbau des Einzelantriebes GIGAMAT



GIGAMAT

4. Montage

a) Einbau des Antriebes

Achtung!

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

- 1) **Schieben** Sie den **Antrieb (2)** in den **Beschlag (1)** ein und **befestigen** Sie ihn dort mit den **BEK-Bolzen (3)** und sichern Sie diesen mit dem **Sicherungsclip (4)**.
- 2) **Befestigen** Sie nun den **Hubrohrgabelkopf (5)** (mit den Kunststoffbuchsen für optimale Lagerung) mit dem **BEK-Bolzen (8)** und dem **Sicherungsclip (9)** am **Beschlag (7)**.

Achtung!

Fluchtet der **Hubrohrkabelkopf (5)** **nicht** mit dem **Motorgabelkopf (10)**, **darf** das Hubrohr **nicht** weiter festgedreht werden, dieses kann zu Beschädigungen führen. Drehen Sie das Hubrohr max. $\frac{1}{2}$ Umdrehung zurück, bis der **Hubrohrgabelkopf (5)** mit dem **Motorgabelkopf (10)** fluchtet (siehe Abb. Seite 5).

- 3) **Schließen** Sie nun den Antrieb an die **DEWERT-Steuerung** an. **Sichern** Sie das **Kabel (6)** **gegen herausziehen**, (siehe Einbauanleitung DEWERT-Steuerung).



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



b) 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.

c) **Steckbares Anschlusskabel (optional)**

Abb. a)

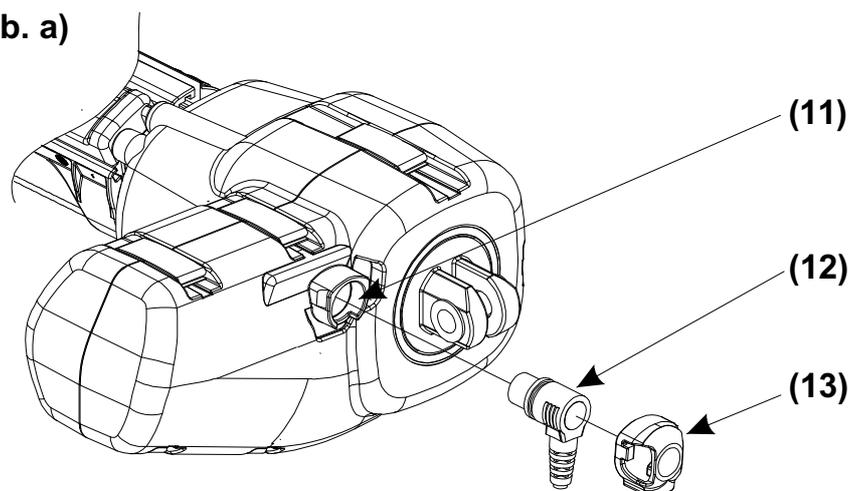
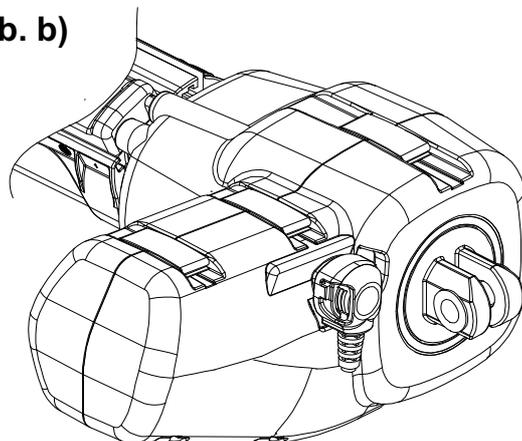


Abb. b)



Anschließen des Anschlusskabels am Antrieb

Stecken Sie den **Stecker (12)** des Motorkabels in die entsprechende **Buchse (11)** am **GIGAMAT**. Anschließend drücken Sie die **Verriegelungskappe (13)** über den Stecker auf den Antrieb, bis diese einrastet.

Entfernen des Anschlusskabels vom Antrieb

Lösen Sie die **Verriegelungskappe (13)** mit geeignetem Werkzeug vom **GIGAMAT**. Entfernen Sie den **Stecker (12)** des Motorkabels aus der **Buchse (11)**.

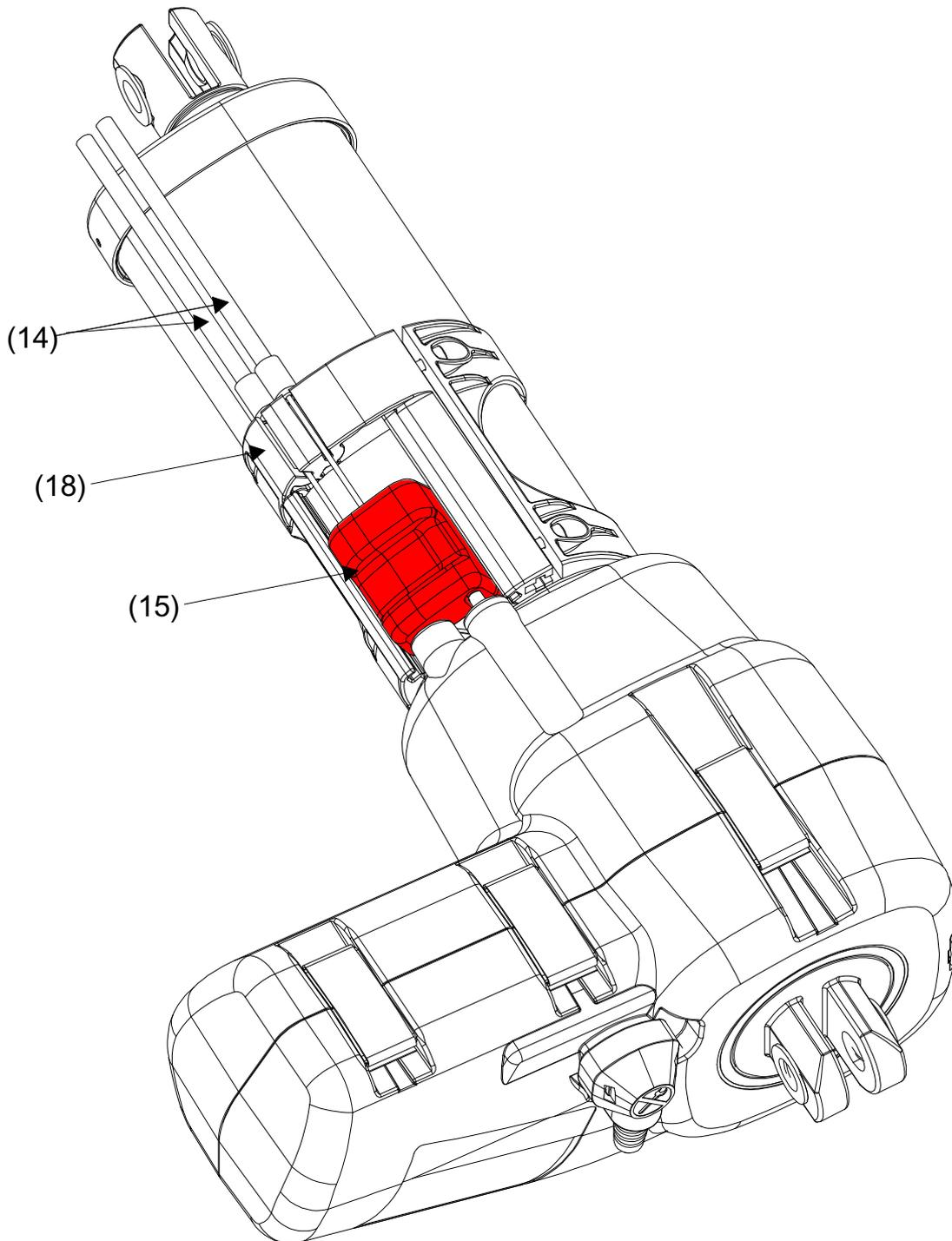
d) **Ausbau des Antriebes**

Fahren Sie die Applikation in die Grundstellung und trennen Sie den **Antrieb (2)** von der DEWERT-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! Anschließend demontieren Sie den Bowdenzug in umgekehrter Reihenfolge (siehe Seite 6 bis 8).

GIGAMAT

Aufbau des Einzelantriebes GIGAMAT mit optionaler Schnellverstellung "QR"

Gabelkopf frei drehbar

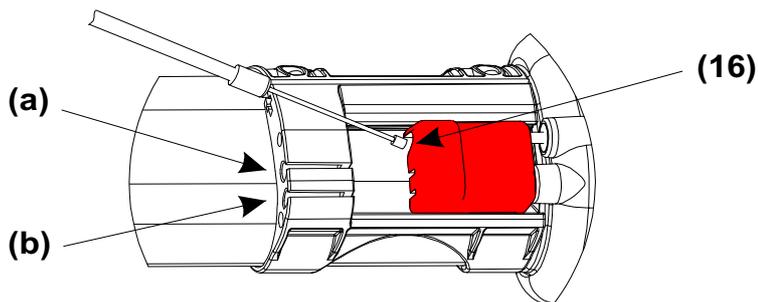


Siehe auch 4a), b), c) und d)

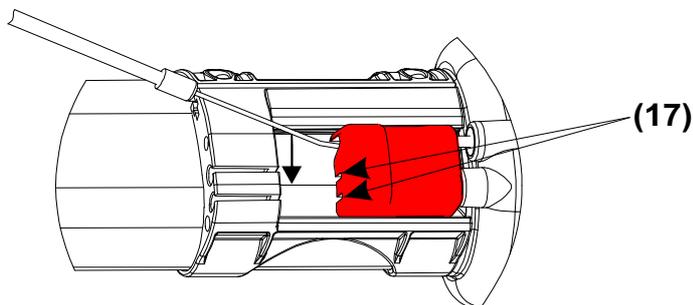
e) Anbindung des Bowdenzuges (14) für die Schnellverstellung (15), "QR"
(Beispielhafte Darstellung, max. 2 Bowdenzüge (ø 6,0mm) gemeinsam einsetzbar)

Beim Einsetzen eines einzelnen Bowdenzuges in (**Führung a**), diesen mittig einsetzen. Sollte ein zweiter Bowdenzug zusätzlich eingesetzt werden, dann zuerst den Bowdenzug in (**Führung b**) einsetzen.

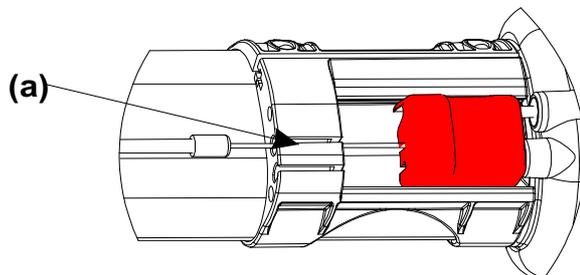
- Einführen des Bowdenzuges in die **Aufnahmebohrung (16)**



- Bowdenzug seitlich in einen der beiden **Schlitze (17)** schieben.

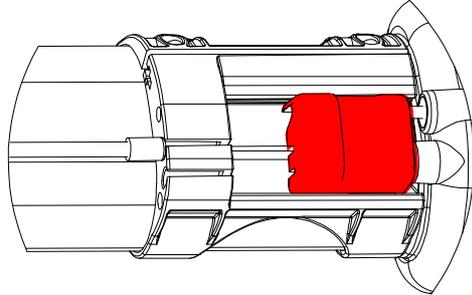


- Einlegen des Bowdenzuges in die **Führung (18)**.

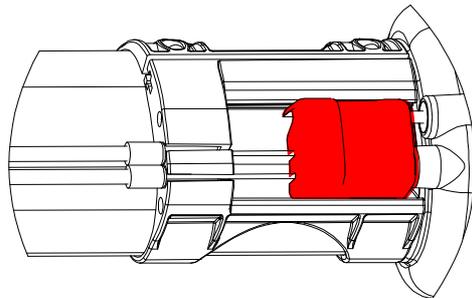


GIGAMAT

- Prüfen, ob Bowdenzugende fest im QR-Schieber verankert ist. Bowdenzugführung (18) und Bowdenzugaufnahme (Schlitze) (17) **müssen** fluchten.



- Beim Einsetzen des zweiten Bowdenzuges entsprechend verfahren. Die beiden Bowdenzüge (18) müssen parallel verlegt werden.

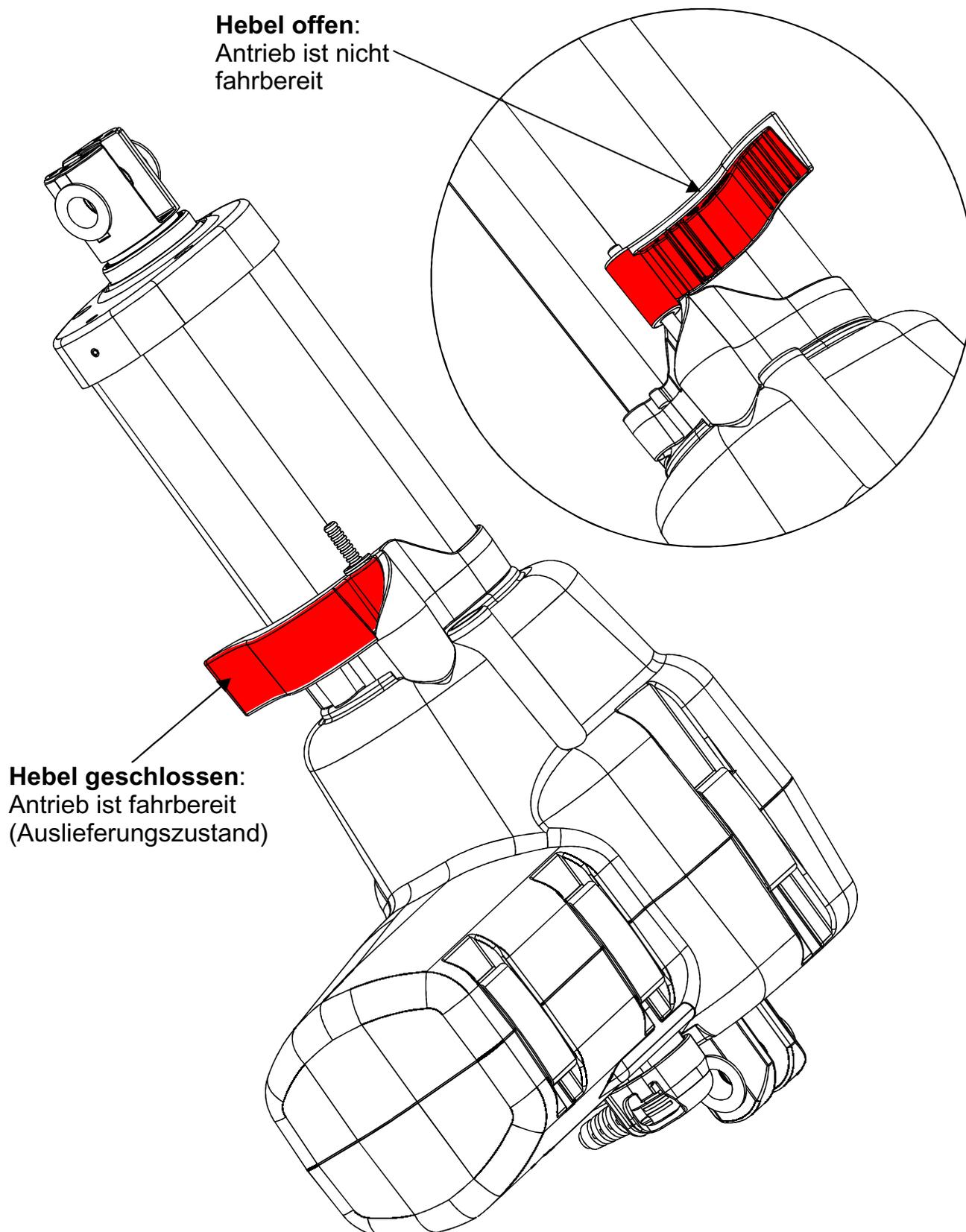


- Zuletzt sind die Bowdenzüge auf einwandfreie Funktion zu prüfen.



Aufbau des Einzelantriebes GIGAMAT mit optionaler Schnellverstellung "QR-Patientenlifter"

Siehe auch 4a), b), c) und d)



GIGAMAT

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 Hochleistungsantrieb **GIGAMAT** benötigt eine leistungsfähige DEWERT-Steuerung. Für die Variationsmöglichkeiten wenden Sie sich an unseren Kundenbetreuer.

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

b) Mechanische Ausrückfunktion (Schnellverstellung, "QR")

Die **Schnellverstellung "QR"** ermöglicht die manuelle Verstellung des Antriebes, z. B. in Notfallsituationen oder bei Stromausfall.

Wenn Sie ein Antriebssystem **GIGAMAT mit Schnellverstellung "QR"** erworben haben, ist folgendes zu beachten:

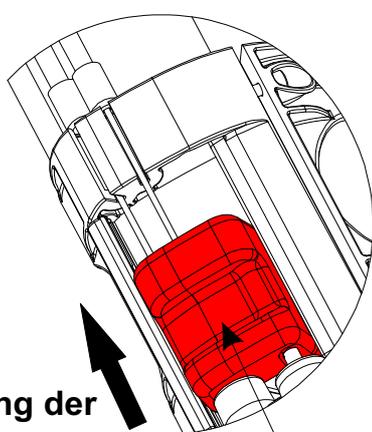
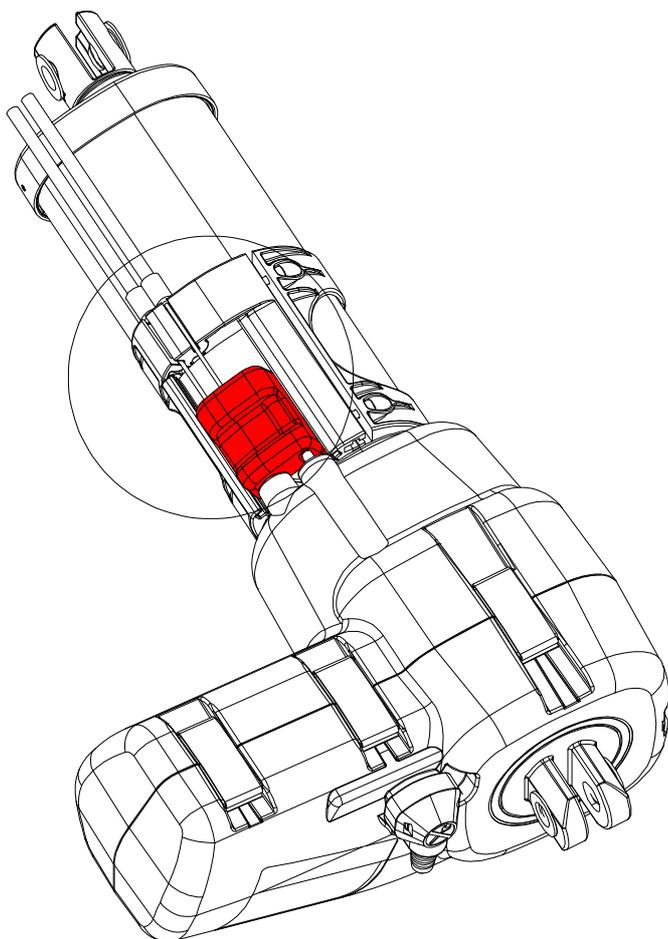
- Der Einbau von mechanischen Endanschlüssen in Ihrem Endprodukt ist in Verbindung mit der QR-Version für den oberen Endpunkt empfehlenswert und für den unteren Endpunkt zwingend erforderlich.
- Betätigen Sie die mechanische Ausrückung und bringen Sie den Antrieb in die gewünschte Position.
- QR kann jederzeit, auch im belasteten Zustand betätigt werden.
- QR ist mit einem hochwertigen Kupplungssystem ausgerüstet, welches für den Dauergebrauch ausgelegt wurde.
- Zur Betätigung sind ein oder zwei geeignete handelsübliche **Bowdenzüge** (s.S.8ff) (\varnothing 6,0 mm, Ummantelung) vorgesehen, welche in den **Bowdenzugaufnahmen** des QR befestigt werden (der Bowdenzug ist nicht im Lieferumfang enthalten).
- Achten Sie immer auf einen einwandfreien Rücklauf der Schnellverstellung. Prüfen Sie daher auch Ihre Bowdenzuganlage auf einwandfreien Rücklauf; eventuell mit zusätzlicher Rückzugsfeder in Ihrer Applikation.

Je nach Ausführung der Applikation ist eine Absenkung durch das Eigengewicht möglich. Lässt sich die Applikation durch ihr Eigengewicht nicht absenken, müssen Sie mit leichtem Druck auf das durch den Antrieb verstellbare Teil der Applikation nachhelfen.



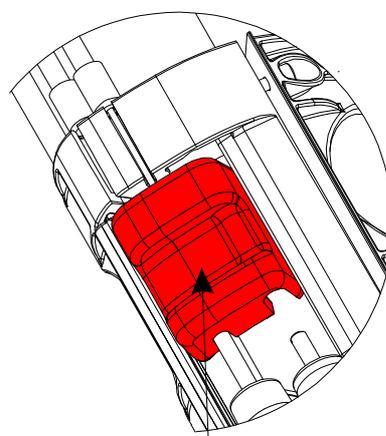
DEWERT

A Phoenix Mecano Company



**Zugrichtung der
Ausrückung**

**Ausrückbetätigung
(Schnellverstellung "QR")**

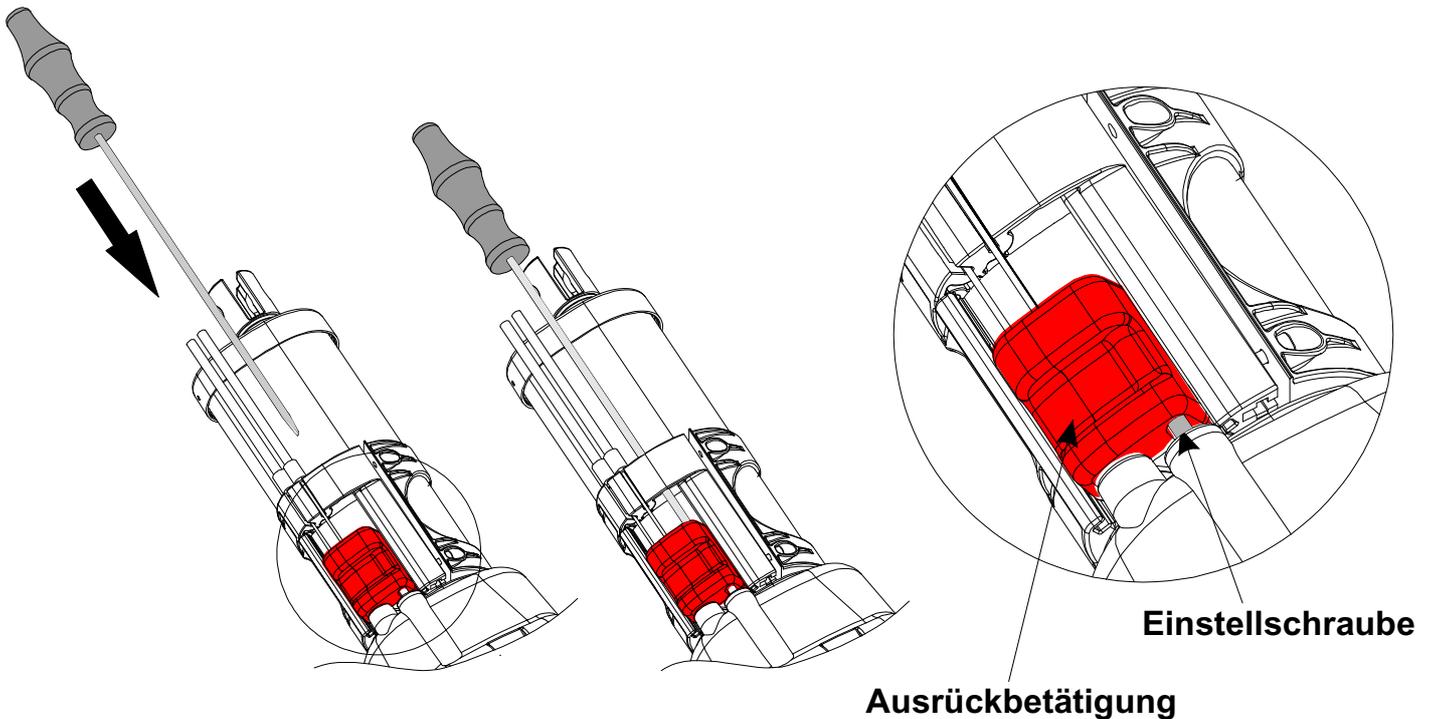


**Ausrückbetätigung aktiviert
(Schnellverstellung "QR")**

GIGAMAT

Der Antrieb kann je nach Ausführung mehr als 10000N (entspricht der Gewichtskraft von einer Tonne) Stellkräfte erzeugen. Prüfen Sie vor der Inbetriebnahme, ob das Absenkverhalten der Schnellverstellung für Ihre Applikation richtig eingestellt ist. Im Zweifelsfall die Einstellschraube ganz hereindreihen.

c) Einstellung des Absenkverhaltens (QR-Schiebers)



Mittels einer Einstellschraube kann eingestellt werden, ab welcher Nennlast die Ausrückung ansprechen soll. Die Einstellschraube ist eine Anschlagsschraube für die rote Ausrückbetätigung.

Der Antrieb ist im Lieferzustand in einer produktionsbedingten Einstellung voreingestellt.

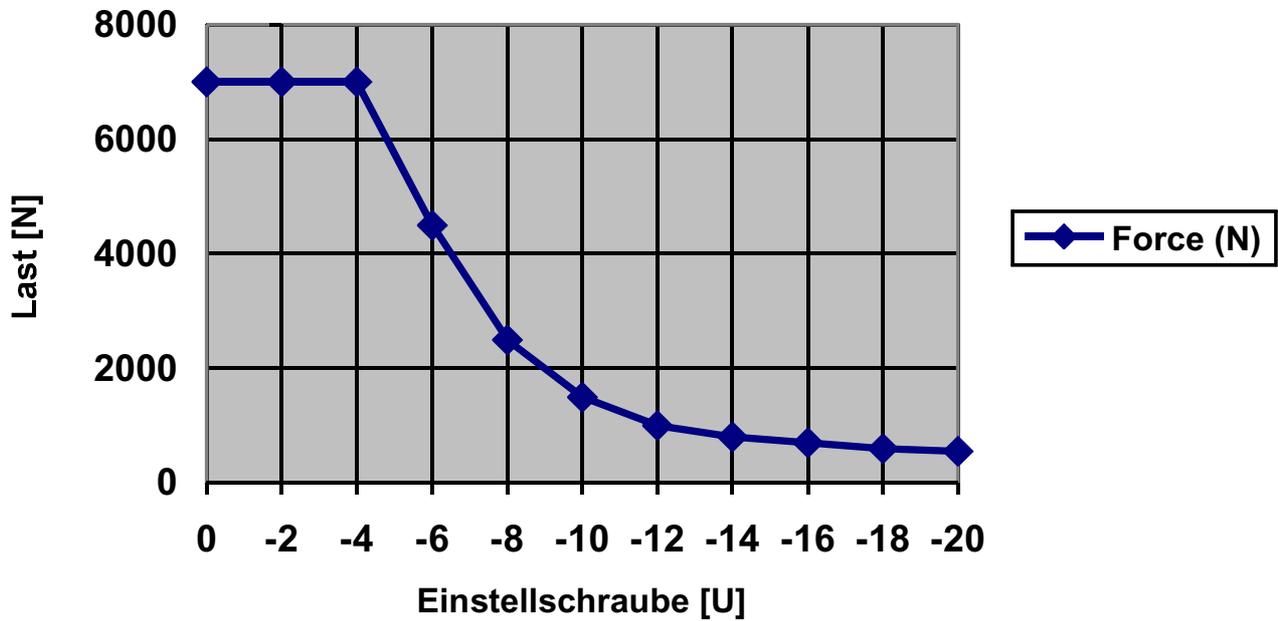
In Abhängigkeit von der Nennlast und dem Anwendungsfall lässt sich so das Absenkverhalten der Kupplung einstellen.

- Schraubendreher (Dewert Zubehör Nr. 60266) durch die Ausrückbetätigung führen.
- Drehung der Einstellschraube nach rechts (im Uhrzeigersinn), der Weg der Ausrückbetätigung verkürzt sich. (Verstellung in Richtung höhere Absenkkräfte. Der Antrieb kann nur bei höheren Lasten ausgerückt werden.)
- Drehung der Einstellschraube nach links (gegen Uhrzeigersinn), der Weg der Ausrückbetätigung verlängert sich. (Verstellung in Richtung kleinere Absenkkräfte. Der Antrieb kann schon bei kleineren Lasten ausgerückt werden.)

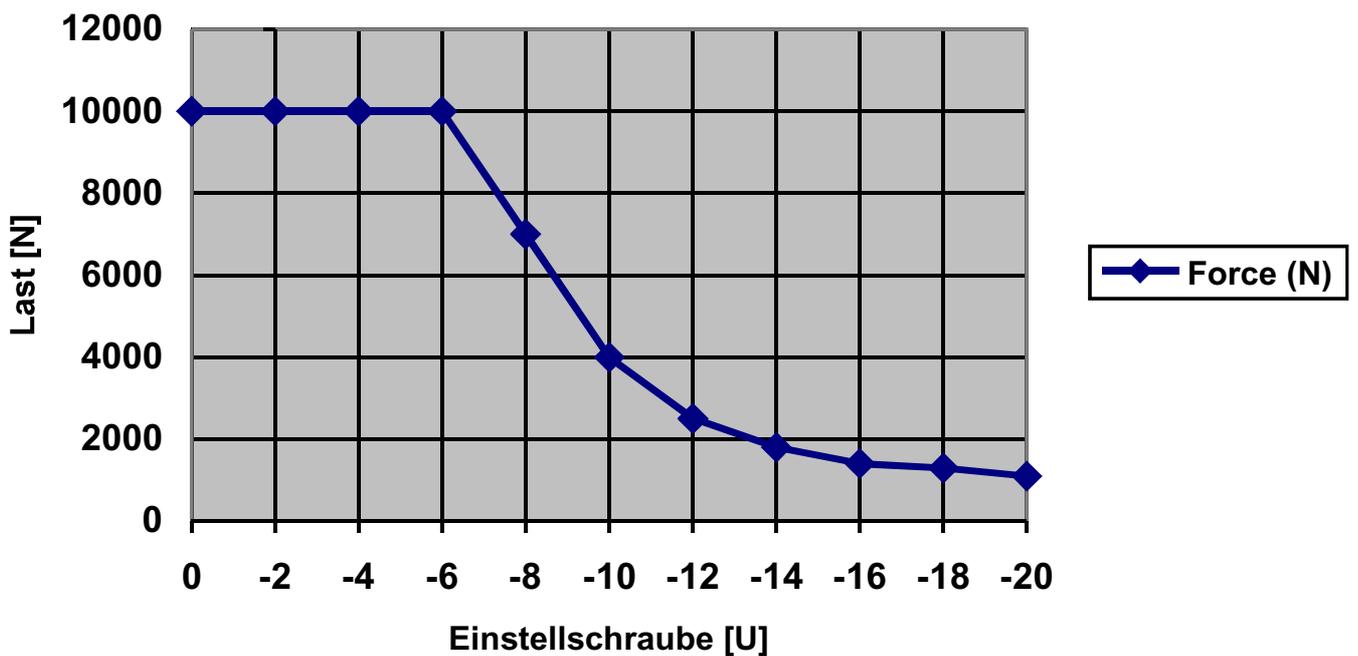
Krafttabellen

Die nachfolgenden Tabellen zeigen das Verhältnis zwischen den Umdrehungen der Einstellschraube zur Nennlast, oder ab welcher Nennlast es dann möglich ist den Antrieb auszurücken.

Gigamat 7000N- Absenkkraft im Verhältnis zur Einstellschraube



Gigamat 10000N-Absenkkraft im Verhältnis zur Einstellschraube



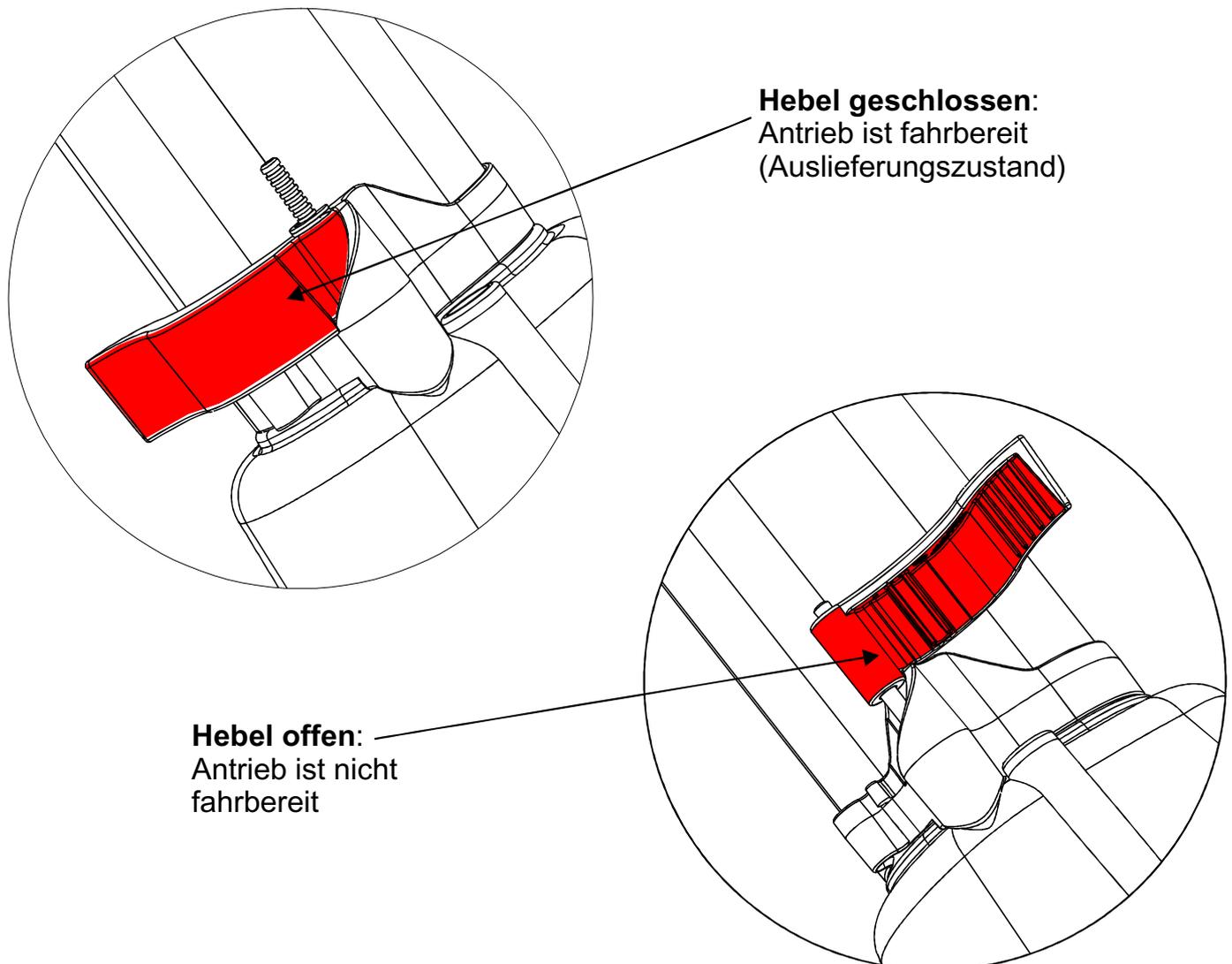
GIGAMAT

d) Mechanische Ausrückfunktion (Schnellverstellung, "QR"-Patientenlifter)

Die **Schnellverstellung "QR"-Patientenlifter** ermöglicht die manuelle Verstellung des Antriebes, z. B. in Notfallsituationen oder bei Stromausfall.

Wenn Sie ein Antriebssystem **GIGAMAT mit Schnellverstellung "QR"-Patientenlifter** erworben haben, ist folgendes zu beachten:

- **Betätigen (Öffnen) Sie den Hebel und bringen Sie den Antrieb durch Eindrehen des Hubrohres in die gewünschte Position.** Das QR-System für Patientenlifter ist aus Sicherheitsgründen mit einem „selbsthemmenden“ Spindelmechanismus ausgerüstet. Dieser verhindert ein unkontrolliertes Absenken nach Öffnen des QR-Hebels. In Abhängigkeit von der Lastsituation kann es erforderlich sein, die Absenkbewegung durch Drehen des Hubrohres einzuleiten bzw. zu unterstützen.
- QR-Patientenlifter kann jederzeit, auch im belasteten Zustand betätigt werden.
- Einklemmschutz: 150N
- Nach dem Loslassen (Schließen) des Hebels rastet die Ausrückung selbständig ein. Das Antriebssystem ist wieder betriebsbereit.



e) Instandhaltung - Instandsetzung

Führen Sie regelmäßig die Überprüfungen nach BGV A3 durch. Die Überprüfungen haben durch eine Elektrofachkraft zu erfolgen. Als empfohlene Prüffrist gilt nach BGV A3: **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 "QR"** durch Betätigen des Bowdenzugs, wie auf Seite 12 und 13 beschrieben.
- **Regelmäßige Funktionsprüfung der Schnellverstellung "QR-Patientenlifter"** durch Betätigen des Hebels, wie auf Seite 16 beschrieben.
- Überprüfen Sie die Endschalter durch Anfahren der Endpositionen mit der DEWERT-Steuerung.

Vorsicht!

Zu Ihrer Sicherheit!

Das **Stillsetzen im Notfall** ist vorgesehen durch **Ziehen des Netzsteckers der Antriebssteuerung!** Bei Antriebssystemen mit **optionalem Akku** reicht es nicht, **nur** den Netzstecker zu ziehen! Durch die **Akku-Energie** kann der Antrieb trotz gezogenem Netzstecker anfahren.

Der **Netzstecker** und der **Akku-Stecker** muss daher im Betrieb **jederzeit zugänglich** sein, um ihn im Notfall schnell **aus der Steckdose bzw. aus der Akku-Buchse der Steuerung ziehen** zu können.

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

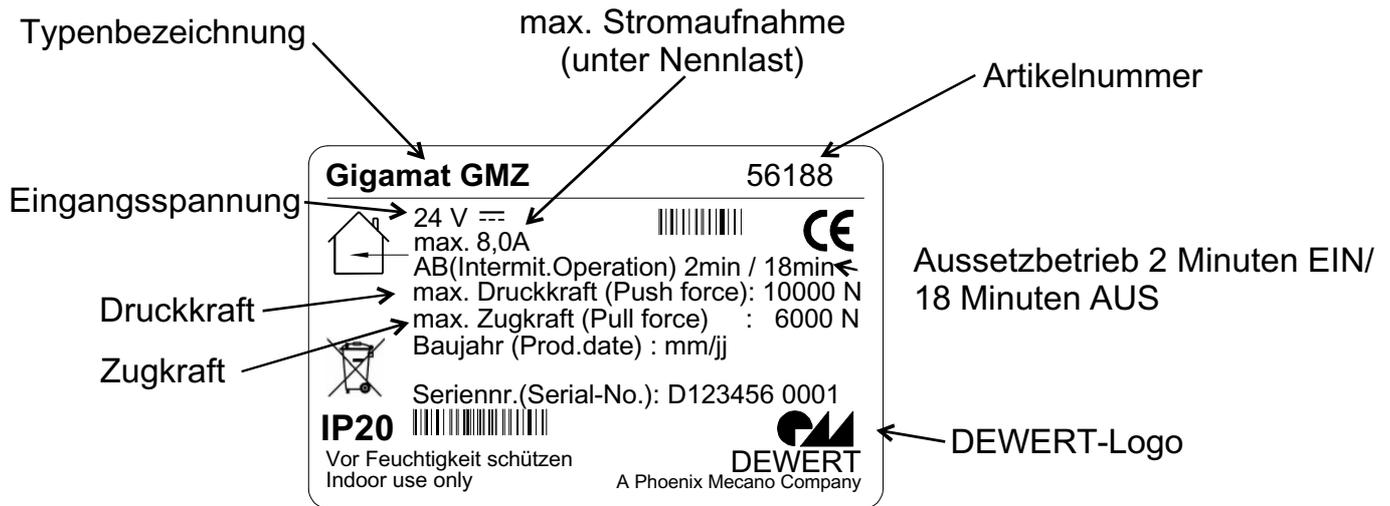
- Achten Sie darauf, dass nach dem Einbau des **GIGAMAT** keine Scher- und Quetschstellen von außen zugänglich sind.

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

GIGAMAT

6. Typenschild und Siegel (Beispiel)

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



Bildzeichen



Konformitätskennzeichen

IP20

Schutzart



In trockenen Räumen!



Nicht in den Hausmüll werfen!



Um die Sicherheit der DEWERT-Produkte zu gewährleisten, ist ein Siegel auf allen DEWERT-Produkten angebracht. Dies wird beim Öffnen beschädigt und gibt so Auskunft über Änderungen am Antrieb. Der Antrieb darf nur durch Fachpersonal mit der auf Seite 3 genannten Qualifikation geöffnet werden.

7. Fehlertabelle zur Erkennung und Beseitigung von üblichen Fehlern

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 | <ul style="list-style-type: none"> - Handscharter oder Antriebssystem defekt - Keine Netzspannung | <ul style="list-style-type: none"> - Wenden Sie sich an Ihren Lieferanten/Händler - Netzverbindung herstellen |
| Antrieb lässt sich plötzlich nicht mehr verfahren, bewegen | <ul style="list-style-type: none"> - 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 - QR (Schnellverstellung) ist betätigt | <ul style="list-style-type: none"> - Das Antriebssystem ca. 20-30 Minuten in Ruhestellung belassen - Wenden Sie sich an Ihren Lieferanten/Händler - Zuleitung überprüfen ggf. Kontakt wiederherstellen¹⁾ - Bowdenzüge überprüfen |
| Antrieb macht beim Verfahren in eine Richtung ein klackendes Geräusch | <ul style="list-style-type: none"> - Die Freilaufkupplung des Antriebes wurde aktiviert | <ul style="list-style-type: none"> - Blockade des Antriebes aufheben - Mechanik der Applikation auf Leichtgängigkeit prüfen |
| Motor läuft, Antrieb verfährt nicht | <ul style="list-style-type: none"> - GQR-Bowdenzug ist nicht in Grundstellung | <ul style="list-style-type: none"> - Bowdenzug justieren |

¹⁾ siehe Seite 17 Instandsetzung - Instandhaltung

GIGAMAT

8. Reinigung

Der Antrieb **GIGAMAT** wurde so entworfen, dass dieser von Ihnen einfach zu reinigen ist, des weiteren wird die Reinigung durch viele glatte Flächen begünstigt.

Der Antrieb **GIGAMAT** ist mit einem Haushaltsreiniger, welcher für Kunststoff geeignet ist, 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. Es sind Schäden am Gerät nicht auszuschließen!

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 auf IP44 bzw. IP54 erhöhen.

Verwenden Sie **keine Lösungsmittel** wie **Benzin, Alkohol** oder ähnliche.

9. Entsorgung

Der Antrieb **GIGAMAT** enthält Elektronikbauteile, Kabel, Metalle, Kunststoffe usw.

Der Antrieb **GIGAMAT** ist gemäß den geltenden Umweltvorschriften des jeweiligen Landes zu entsorgen. Bitte wenden Sie sich an den:

Bundesverband der
Entsorgungswirtschaft e.V. "BDE"
Behrenstraße 29
D-10117 Berlin
Telefon: +49 (0) 30-59 00 33 5-0
www.bde-berlin.de

Hinweise auf Umweltrichtlinien und Gesetze

- Das Produkt entspricht der EU - Richtlinie 2002 / 95 / EG (RoHS ab dem 01.07.2006).
- Das Produkt unterliegt nicht der EU - Richtlinie 2002 / 96 / EG (WEEE) und deren Ergänzung EU - Richtlinie 2003 / 108 / EG.

Der Antrieb GIGAMAT darf nicht in den Hausmüll gelangen!



EG-Herstellererklärung

Nach Anhang II B der EG-Maschinenrichtlinie (98/37/EG)

Der Hersteller:

DEWERT

Antriebs- und Systemtechnik GmbH

Weststr. 1

32278 Kirchlengern

erklärt hiermit, dass der nachstehend beschriebene Antrieb

GIGAMAT (GMZ)

keine verwendungsfertige Maschine im Sinne der EG-Maschinenrichtlinie ist und daher nicht vollständig den Anforderungen dieser Richtlinie entspricht!

Die Inbetriebnahme dieser Maschine ist solange untersagt, bis die Konformität der Gesamtmaschine, in die sie eingebaut werden soll, mit der EG-Maschinenrichtlinie erklärt ist!

Teilweise angewendete harmonisierte Normen:

In Anlehnung an:

EN 292-1 Sicherheit von Maschinen, grundsätzliche Terminologie, Methodik

EN 292-2 Sicherheit von Maschinen, Technische Leitsätze



Andreas Roither

Geschäftsführer Entwicklung und Konstruktion

Kirchlengern, den 19.11.2008

GIGAMAT

EG-Erklärungen

EG-Konformitätserklärung

nach Anhang IV der EG-EMV-Richtlinie 2004/108/EG,
nach Anhang III der EG-Niederspannungsrichtlinie 2006/95/EG

Der Hersteller:

DEWERT
Antriebs- und Systemtechnik GmbH
Weststr. 1
32278 Kirchlengern

erklärt hiermit, dass der nachstehend beschriebene Antrieb

GIGAMAT (GMZ) mit DEWERT-Steuerung

die Anforderungen folgender EG-Richtlinien erfüllt:

Richtlinie über elektromagnetische Verträglichkeit 2004/108/EG

Niederspannungsrichtlinie 2006/95/EG

Angewendete Normen:

EN 60335-1
EN 55014-1
EN 55014-2
EN 61000-3-2
EN 61000-3-3
EN 50366 (Messentfernung: 5cm)

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



Kirchlengern, den 19.11.2008

Andreas Roither
Geschäftsführer Entwicklung und Konstruktion

Zusatzinformationen

Für den Antrieb GIGAMAT in den Ausführungen IP44/IP54 mit DEWERT-Steuerung CARE/HOSP und AccuControl 4.5 wurden folgende Normen angewendet. In Anlehnung an EN 60601-1:1990 +A1:1993 +A2:1995, Medizinische elektrische Geräte

| | |
|------------------------------|---|
| EN60601-1, Hauptabschnitt 2 | Umweltbedingungen |
| EN60601-1, Hauptabschnitt 3 | Schutz gegen die Gefahr eines elektrischen Schlages |
| EN60601-1, Abschnitt 21 | Mechanische Festigkeit |
| EN60601-1, Hauptabschnitt 7 | Schutz gegen übermäßige Temperaturen |
| EN60601-1, Hauptabschnitt 9 | Nichtbestimmungsgemässer Betrieb und Fehlerfälle |
| EN60601-1, Hauptabschnitt 10 | Konstruktive Anforderungen |
| EN60601-1, Abschnitt 56.8 | Stromversorgungsanzeige jedoch nicht vorhanden |
| EN60601-1, Abschnitt 36 | Elektromagnetische Verträglichkeit |
| EN60601-1-2 | Elektromagnetische Verträglichkeit |

Option: In Anlehnung an EN 60601-2-38:1996 +A1:200, besondere Festlegungen für die Sicherheit von elektrisch betriebenen Krankenhausbetten

| | |
|------------------------------|-----------------------------|
| EN60601-2-38, Abschnitt 5.3 | min IPX4 |
| EN60601-2-38, Abschnitt 28.4 | (2fach / 4fache Sicherheit) |

Option: In Anlehnung an ISO 10535:2006, Lifter zum Transport von behinderten Menschen

| | |
|-------------------------------|------------------------------------|
| ISO 10535, Abschnitt 4.3.1.2 | Elektrische Sicherheit |
| ISO 10535, Abschnitt 4.3.1.23 | Elektromagnetische Verträglichkeit |
| ISO 10535, Abschnitt 4.3.1.24 | min IPX4 |
| ISO 10535, Abschnitt 4.3.19 | Sicherheitseinrichtung |

DEWERT
Antriebs- und Systemtechnik GmbH
Weststraße 1
32278 Kirchlengern
Tel: +49 (0)5223/979-0
Fax: +49 (0)5223/75182
<http://www.dewert.de>
Info@dewert.de