

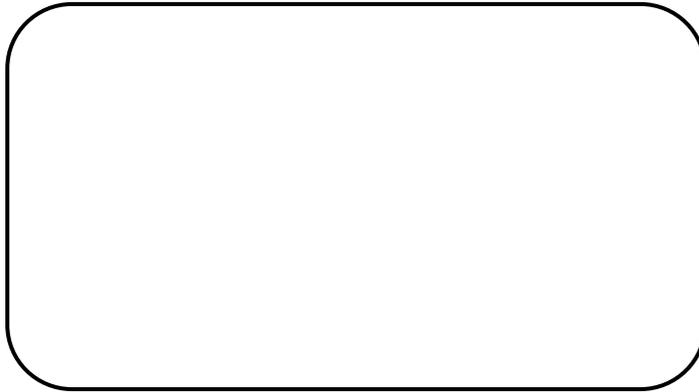


GMV
Cranes and Handling



Traduction du
manuel d'utilisateur original

Distributeur & partenaire de service local :



Fabriqué par :

GMV A/S
Industriparken 1
DK-7182 Bredsten
Danemark

Tél. : +45 7573 8247

www.gmvas.dk

Important !

- **Lisez avec soin ces instructions avant toute utilisation.**
- **Familiarisez-vous avec les caractéristiques de fonctionnement et de levage du robot lève-fenêtre, et**
- **Sur son comportement, avant de commencer à travailler avec ce dernier, afin d'être capable de l'utiliser sûrement, efficacement et sans danger.**
- **Veillez noter que vous, l'utilisateur, êtes responsable de l'utilisation correcte du robot lève-fenêtre sans mettre en danger les individus ou le matériel.**

Table des matières

Vue d'ensemble et sécurité

- 4 Description
- 5 Instructions de sécurité
- 6 Opération et sécurité
- 8 Test de sécurité (avant le démarrage)

Utilisation du Winlet

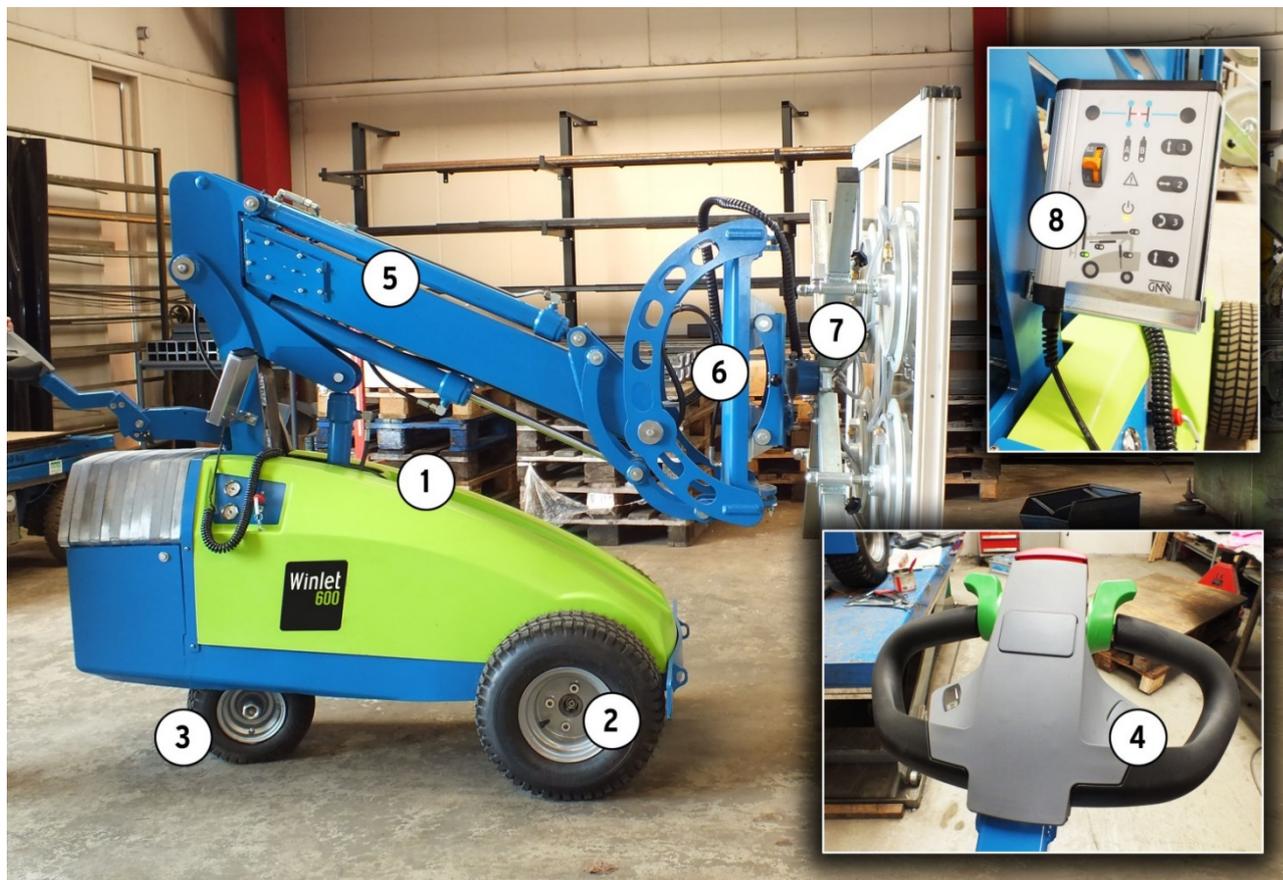
- 8 Pilotage
- 9 Levage et manutention

Service/maintenance

- 12 Stockage et levage du Winlet 600
- 12 Entretien
- 12 Dépannage
- 13 Chargement des batteries
- 13 Service/maintenance
- 15 Spécifications
- 16 Déclaration de conformité CE

Cher client

Merci d'avoir choisi un produit GMV A/S. Nous avons une expérience de plus de 25 ans dans le domaine de l'industrie de la construction et de la fabrication ainsi que dans d'autres industries. Nous développons, produisons et vendons des équipements pour la manutention de matériel à usage industriel. Pour plus d'informations, voir www.gmvas.dk



Description

Désignation de l'article

1. Écran de protection
2. Roues de traction tout-terrain
3. Volant
4. Poignée de commande
5. Flèche avec bras télescopique
6. Tour de levage
7. Poutre à vide
8. Boîtier de commande

Description

Le Winlet 600 est un robot lève-fenêtre fonctionnant avec une batterie disposant d'une capacité de levage de 600 kg. Le produit est fabriqué par GMV A/S pour faciliter le transport et le montage d'éléments de fenêtres ou d'articles étanches à l'air similaires. Le Winlet 600 peut également être fourni avec d'autres dispositifs de levage et de manutention de fabrication spéciale pour permettre le transport et la manutention d'autres types de charges lourdes. Le Winlet 600 est entraîné par les roues tout-terrain situées à l'avant de la machine et dispose d'un système électro-hydraulique avancé pour manipuler les éléments à lever.

La machine est fournie avec un système de vide (suction) intégré en standard. Merci de nous contacter au sujet de vos besoins de levage pour les éléments nécessitant des dispositifs de levage et de manutention de fabrication spéciale.

Instructions de sécurité

Généralités

- Le robot lève-fenêtre doit être utilisé conformément à ces instructions et aux règles de sécurité générales applicables sur le site de travail et dans le pays dans lequel le Winlet 600 est utilisé.
- Portez toujours des chaussures de sécurité à embout d'acier lorsque vous travaillez avec le Winlet 600. Selon le lieu de travail et le type de charge, un casque et des gants de protection peuvent également être nécessaires.
- Pour éviter qu'un personnel non autorisé utilise le robot lève-fenêtre, ne le laissez jamais avec la clé dans le contact.
- Ne laissez jamais le robot lève-fenêtre sur une surface inclinée. L'engin risque de commencer à rouler même s'il est équipé d'un frein de stationnement.
- Avant toute utilisation, vérifiez que le Winlet 600 est exempt de tout dommage risquant de nuire à la sécurité.
- N'utilisez jamais le Winlet 600 lorsque le voyant de la batterie est allumé en rouge, car cela risquerait d'abîmer la batterie. À la place, chargez comme le manuel le décrit ensuite.
- N'utilisez ou ne stockez jamais le Winlet 600 à l'extérieur par temps humide. La machine est conçue pour une utilisation à des températures variant de -10 °C à +40 °C.

Pilotage

- L'utilisateur doit être conscient de son environnement lorsqu'il utilise le robot lève-fenêtre et doit garder une bonne marge de sécurité en cas de situations inattendues.
- Planifiez votre trajet et assurez-vous qu'il soit dégagé et praticable. Évitez les surfaces sur lesquelles le robot lève-fenêtre risque de basculer ou de glisser. Soyez très prudent dans les angles et les carrefours.
- Pour éviter tout risque de basculement, le train de roues droit du robot lève-fenêtre doit toujours être au même niveau que le train de roues gauche de l'engin.
- Déplacez toujours l'engin avec la charge abaissée.
- Veuillez noter qu'une vitesse élevée dans des espaces étroits représente un risque majeur pour la sécurité.
- Ne prenez jamais de virage serré à une vitesse élevée. Tourner réduit la stabilité du robot lève-fenêtre.
- N'utilisez le Winlet 600 que dans des lieux bien éclairés.
- Gardez toujours les deux mains sur la poignée de pilotage pendant les manœuvres.

Vide

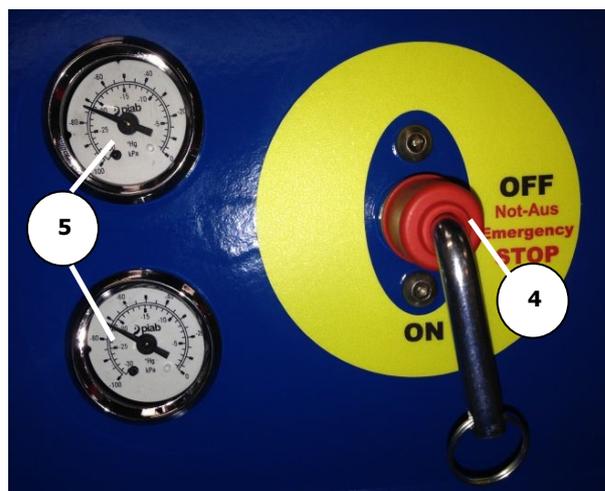
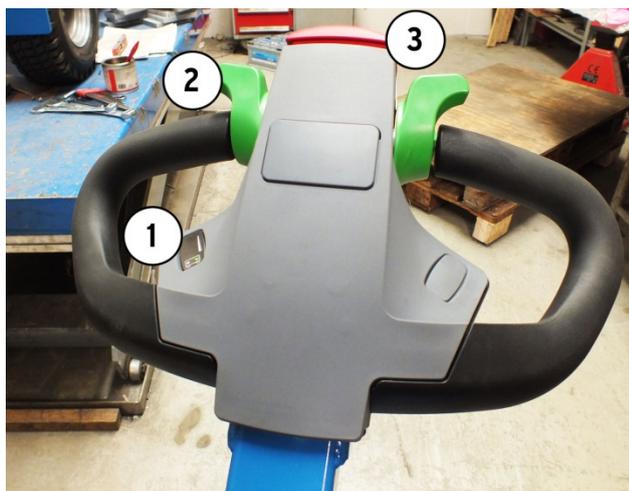
- Le Winlet 600 est conçu pour transporter et monter les éléments de fenêtres et autres éléments scellés et matériel à l'aide de l'équipement spécialisé fourni.
- Levez toujours l'élément au niveau de son centre de gravité et de son centre ; sinon, l'élément risque de glisser des plaques de succion.
- N'activez la fonction de vide que lorsque les disques de succion sont placés sur une surface scellée, sèche et propre. Toute autre utilisation risque d'endommager le système de vide.

Levage et manutention

- Le Winlet 600 comporte des pièces mobiles qui risquent d'entraîner un écrasement ; par conséquent, lors du levage et de l'abaissement de charges, il est important de s'assurer que personne ne se tient dans une zone présentant un risque d'écrasement.
- Ne levez jamais un élément jusqu'à ce qu'un vide suffisant ait été obtenu. Si le niveau de vide diminue, abaissez immédiatement l'élément.
- Soyez très prudent lorsque vous soulevez et manipulez des éléments soulevés, car des mouvements ou accélérations soudains risquent d'entraîner la séparation de l'élément et des disques de succion.
- Veuillez noter tout particulièrement les limitations de capacité de la machine (précisées ci-après dans ce manuel). La capacité de la machine est réduite lorsque les éléments sont manipulés avec le bras de levage étendu ou lorsque le levage est effectué sur le côté de la machine. Prêtez attention aux signaux d'avertissement provenant de la machine lorsque la capacité maximale est atteinte.

Opération et sécurité

Fonctions de sécurité pendant le pilotage



Description

Désignation de l'article

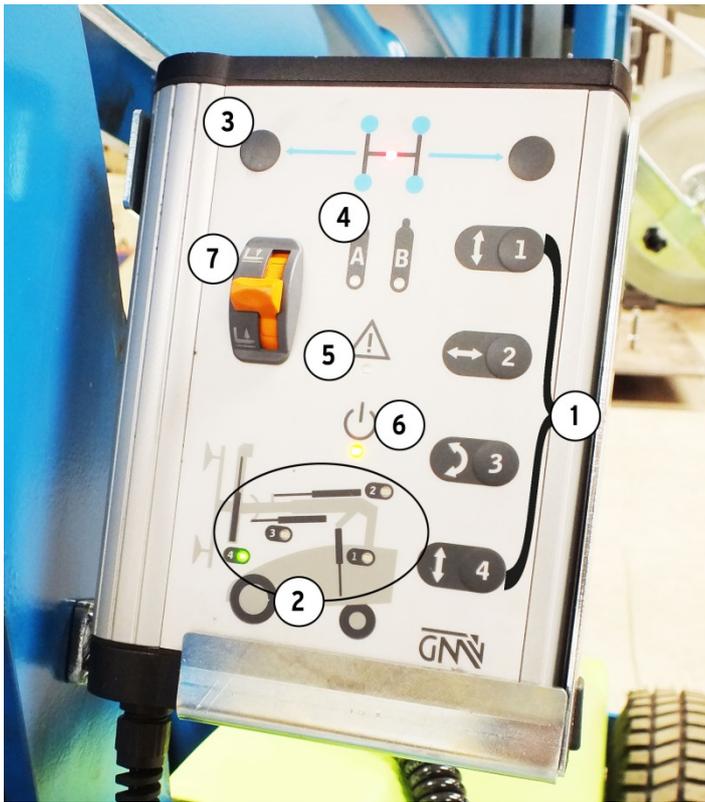
1. Voyant de la batterie
2. Régulateur de direction de pilotage/de vitesse
3. Bouton d'arrêt de sécurité (arrêt ventral)
4. Bouton de marche/d'arrêt - contact à clé / arrêt d'urgence
5. Jauges de vide

Le Winlet 600 est équipé d'un type standard de poignée de pilotage. Il comprend un certain nombre de fonctions de sécurité.

- Bouton de sécurité (« arrêt ventral ») ; une fois activé, il arrête le mouvement du robot lève-fenêtre. Après que le robot lève-fenêtre est arrêté, il se déplace dans la direction opposée pour parer tout risque d'écrasement.
- Fonction homme mort, qui désactive toutes les fonctions si la poignée de commande est relevée ou abaissée complètement.

Le Winlet 600 est équipé d'un interrupteur d'alimentation disposant d'une clé amovible. L'interrupteur d'alimentation agit également comme arrêt d'urgence. Dès que la clé est placée sur la position «OFF», l'alimentation de toute la machine est désactivée. L'interrupteur à clé est actionné par un ressort de façon à ce que lors de l'activation de l'arrêt d'urgence, il reste en position « OFF ». À la fois le moteur à cylindres hydrauliques et le moteur d'entraînement sont alors interrompus immédiatement. Lors de l'activation de l'arrêt d'urgence, il y a TOUJOURS de l'aspiration dans les ventouses - toutefois, une vigilance particulière est nécessaire car la pompe à vide perd aussi de la puissance en cas d'urgence. Les deux circuits à vide sont équipés de réservoirs sous vide individuels pour garantir un vide suffisant pendant au minimum cinq minutes, à condition que le système n'ait pas de fuites. Le niveau réel de vide dans les ventouses peut toujours être surveillé sur les 2 vacuomètres. Quand le niveau de vide est de 60% ou plus, la machine est à sa pleine capacité de levage.

Fonctions de sécurité lors du levage et de la manutention



Description

Désignation de l'article

1. Choix du vérin hydraulique
2. Voyant DEL – vérin
3. Activation du vide
4. Voyant DEL – niveau de vide
5. Voyant DEL – surcharge
6. Voyant DEL – marche/arrêt
7. Régulateur de direction & vitesse – vérins

Le Winlet 600 est équipé d'un panneau de commande depuis lequel toutes les fonctions hydrauliques et de vide sont contrôlées. Les fonctions de sécurité intégrées sont :

- Opération en toute sécurité à 2 boutons du système de vide de la machine. Les deux boutons doivent être activés simultanément pour lever une charge ou l'abaisser.
- Le système de vide à double circuit de la machine est surveillé par deux capteurs de vide qui, à l'aide de voyants DEL, envoient un signal si le vide est insuffisante pour garantir la sécurité du levage.
- Les voyants DEL indiquent quel vérin est actif.
- Une protection intelligente contre la surcharge signale lorsque la machine atteint les limites de sa capacité.

Notez que le levage de charges sur le côté de la machine nuit à la stabilité de la machine et que ces risques ne sont **pas** surveillés par le système de contrôle de surcharge de la machine. Utilisez toujours le stabilisateur lors de la manutention de charge sur le côté de la machine (numéro d'élément 1019003).

Soyez toujours particulièrement prudent lors de la manutention de charges sur le côté de la machine et en tant qu'opérateur, assurez-vous toujours que la sécurité est garantie et que la capacité de la machine n'est pas excédée.

Test de sécurité (avant le pilotage ou le levage)

La sécurité du robot lève-fenêtre doit être testée quotidiennement avant son utilisation. Ce test doit être effectué sans charge.

Important ! Si l'un des éléments ne satisfait pas au test de sécurité, la machine ne doit pas être utilisée !

- Procédez à une inspection pour vous assurer que les pièces mécaniques des robots lève-fenêtre ne sont pas usées ni endommagées de façon à compromettre la sécurité de la machine.
- Gardez le bras de commande abaissé en position normale et avancez et reculez le Winlet 600. Déplacez le bras de commande, sans charge, en position supérieure et essayez de déplacer la machine en avant et en arrière. Cela devrait être impossible.
- Déplacez le Winlet 600 vers vous et relâchez le bouton de sécurité sur la poignée. La machine doit s'arrêter immédiatement et se déplacer dans la direction opposée.
Remarque ! Ce test doit être effectué dans un espace ouvert où vous ne risquez pas de vous faire écraser entre le robot lève-fenêtre et des objets ou murs.
- Éloignez le Winlet 600 et relâchez le bras de commande. La pression du ressort dans le bras de commande doit positionner ce dernier dans la position supérieure sans charge, puis la machine doit s'arrêter à environ 0,5 m et les fonctions du chariot ne doivent pas être utilisables jusqu'à ce que la poignée de commande soit revenue en position de commande.
- Vérifiez si le système de vide du robot lève-fenêtre est étanche :
Procédure de test d'étanchéité
Placez tous les disques de succion
Démarrez le Winlet 600 avec le bouton marche/arrêt et attendez que les voyants rouges s'éteignent sur le panneau de commande. Activez maintenant le vide en appuyant simultanément sur les deux boutons sur le panneau de commande. Les deux indicateurs de vide indiquent à présent le vide actuel dans chaque circuit de vide. Une fois le vide obtenu dans les deux circuits (un niveau de vide d'environ 75 %), éteignez le Winlet 600 à nouveau avec le bouton marche/arrêt. Regardez maintenant les deux indicateurs de vide ; le niveau de vide ne doit pas être inférieur à 10 % dans les 5 minutes.
Si la perte de vide est supérieure à 10 % en 5 minutes, vérifiez tous les raccords de flexibles et serrez les raccords au besoin. Vérifiez l'état des plaques de succion. Les joints ne doivent pas être rayés.

Marche

Avant/arrière

La vitesse est réglable en continu et est ajustée en tournant le régulateur pour l'augmenter ou la diminuer.

- Laissez le bras de commande en position normale puis tournez le régulateur de direction de pilotage et de vitesse dans la position de votre choix. Relâchez le régulateur pour arrêter la machine.

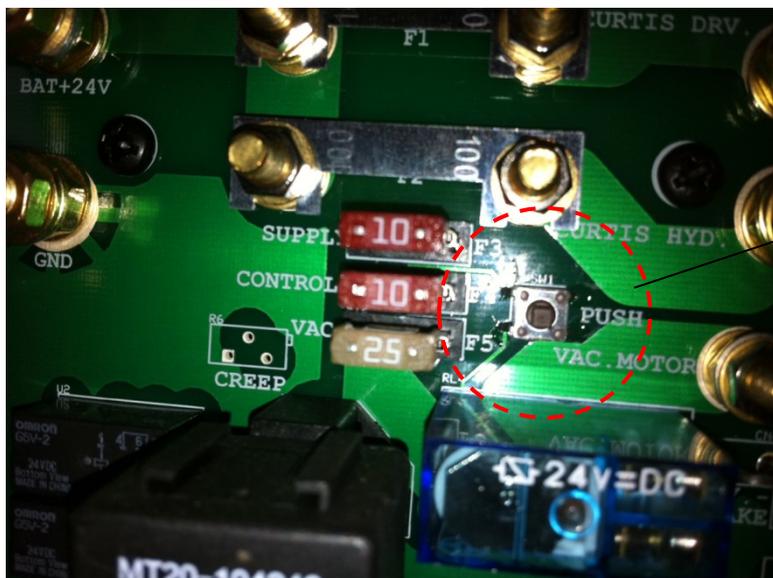
Freinage

- Lorsque le régulateur de vitesse est relâché, le robot lève-fenêtre freine et s'arrête. Relâchez lentement le régulateur de vitesse afin de freiner en douceur. C'est la méthode de freinage normale.
- Lorsque le bras de commande est relâché, l'engin de transport s'arrête brusquement et le frein de stationnement est déclenché. Cette fonction n'est destinée qu'à être utilisée dans des situations où l'utilisateur veut arrêter l'engin le plus vite possible.
Remarque ! Pour maximiser la durée de vie du Winlet 600, il est recommandé de relâcher d'abord le régulateur de vitesse puis le bras de commande une fois que la machine est à l'arrêt.
- Lors d'un déplacement avec des éléments levés, tous les vérins de levage doivent toujours se trouver en position interne.

Tirer/pousser manuellement la machine en cas de panne de l'entraînement électrique.

L'arbre d'entraînement électrique, qui entraîne le train de roues avant de la machine, peut être désengagé dans le frein. Cela est utile en cas de panne de la machine.

- Retirer le cache de protection de la machine
- Appuyez sur le bouton « PUSH » sur le panneau principal comportant des inscriptions.



Pousser
pour
déplacer

Levage et manutention

Levage par le vide

Le Winlet 600 est équipé d'un système de vide à **double-circuit** intégré avec contrôle de vide intelligent, qui émet une alarme pour indiquer un niveau de vide insuffisant. La pompe à vide est équipée d'un Power Save pour économiser les batteries lorsque le vide est suffisant.

Utilisation de la fonction de vide :

Démarrez le Winlet 600 avec le bouton marche/arrêt. Appuyez sur les deux boutons pour la fonction de vide sur le panneau de commande et attendez un moment jusqu'à ce que les deux voyants DEL rouges s'éteignent. Ce faisant, un vide d'au moins 60 % a été créé dans le système de vide.

Levage de la charge

Placer les plaques de succion sur l'élément. Appuyer sur les deux boutons à la fois sur le panneau de commande. L'élément est fixé par succion une fois que les deux indicateurs de vide indiquent plus de 60 % et que les voyants rouges sont éteints ; le levage et le transport ne peuvent être effectués qu'à ce moment-là !

! Assurez-vous que le niveau de vide est supérieur à 60 % dans les deux circuits.

! Levez toujours l'élément au niveau de son centre de gravité et de son centre ; sinon, l'élément risque de glisser des plaques de succion.

Transport de la charge

Après avoir fixé l'élément par succin, déplacez l'élément à la position de votre choix en pilotant le Winlet 600.

Veillez noter les points suivants :

- ! Personne et/ou aucun objet ne doit se trouver dans la zone de travail.
Risque de blessure ou de collision !
- ! Ne passez jamais sous une charge flottante !
Danger dû à une chute de charge !
- ! Si le niveau de vide chute sous 60 % dans l'un des 2 circuits de vide, abaissez **immédiatement** la charge !
- ! Si l'un des deux voyants rouges s'allume, abaissez **immédiatement** la charge !

Abaissement de la charge.

Transportez l'élément levé à l'emplacement de votre choix et abaissez-le. Lorsque la charge a été mise en sécurité, appuyez sur les deux boutons sur le panneau de commande simultanément. L'air peut à présent circuler vers les plaques de succion et la charge va être déposée immédiatement. Un nouveau cycle de travail peut à présent démarrer.

- ! Assurez-vous que la charge soit placée en toute sécurité et qu'elle ne puisse pas glisser après avoir été déposée !

Manutention de la charge (utilisation de vérins hydrauliques)

Le Winlet 600 est équipé d'un système électro-hydraulique qui permet de déplacer le bras de levage de la machine dans 4 directions différentes :

1. Vérin principal, qui positionne l'élément à peu près en position verticale.
2. Vérin télescopique, qui déplace l'élément en avant le long de l'axe longitudinal de la machine.
3. Vérin de basculement, qui déplace les éléments à partir du sol horizontal – vers un plafond horizontale (180 degrés).
4. Vérin de réglage fin, qui déplace l'élément sur une ligne verticale à 100 %.

Le Winlet 600 présente également un **avant multi-mobile** qui permet de manœuvrer l'élément dans toutes les directions à la main. L'avant peut être décalé sur les côtés, pivoté de 90 degrés vers la droite et la gauche ainsi que tourné à 360 degrés sans restriction.

Utilisation de vérins hydrauliques

Appuyez sur le vérin de votre choix sur le panneau de commande. Un voyant DEL va à présent indiquer le vérin sélectionné. Le vérin peut ensuite être déplacé dans la direction désirée à la vitesse désirée en actionnant le régulateur de direction et de vitesse.

Veillez noter les points suivants :

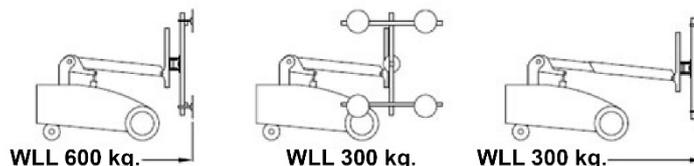
- ! Personne et/ou aucun objet ne doit se trouver dans la zone de travail.
Risque de blessure ou de collision !
- ! Ne passez jamais sous une charge flottante !
Danger dû à une chute de charge !
- ! Si le niveau de vide chute sous 60 % dans l'un des 2 circuits de vide, abaissez **immédiatement** la charge !
- ! Si l'un des deux voyants rouges s'allume, abaissez **immédiatement** la charge !



Remarque : Veuillez noter que la capacité de la machine est réduite lorsque vous utilisez les vérins hydrauliques.

Les valeurs mentionnées sont des références. Et basées sur une surface nivelée à 100 %.

Winlet 600 - kg MAX.



Le Winlet 600 est équipé d'un contrôleur de charge et une DEL rouge clignote sur le panneau de commande lorsque la capacité max. est quasiment atteinte dans une position donnée. Au moment de cet avertissement, tous les vérins doivent être rétractés. Si vous continuez à actionner les vérins « vers l'extérieur », le voyant d'avertissement va rester allumé en permanence et un signal d'avertissement acoustique va retentir. À ce moment-là, les vérins ne peuvent qu'être rétractés.

Votre machine est équipé d'un système de surveillance de charge qui ajuste automatiquement la capacité de la machine, même si les contrepoids sont retirés.

! Il est toujours de la responsabilité des opérateurs d'utiliser le WinLet 600 en respectant les limites de capacité même dans le cas où le système d'alarme électrique ne fonctionne pas.

Utiliser la machine sur un terrain/une surface non nivelée nuit à la stabilité de la machine, et ces risques ne sont **pas** complètement surveillés par le système de contrôle de la surcharge. Utilisez toujours le stabilisateur si la machine est utilisée sur un terrain/une surface non nivelé(e). **Soyez toujours particulièrement prudent lors de l'utilisation de la machine sur un terrain/une surface de conduite irrégulier/irrégulière de la machine et en tant qu'opérateur, assurez-vous toujours que la sécurité est garantie et que la capacité de la machine n'est pas excédée.**

Veuillez noter que l'utilisation de la machine sur un terrain/une surface non nivelée nuit à la stabilité de la machine, et ces risques ne sont **pas** surveillés par le système de contrôle de la surcharge. Utilisez toujours le stabilisateur si la machine est utilisée sur un terrain/une surface non nivelé(e) (numéro d'élément 1019003). **Soyez toujours particulièrement prudent lors de l'utilisation de la machine sur un terrain/une surface de conduite irrégulier/irrégulière de la machine et en tant qu'opérateur, assurez-vous toujours que la sécurité est garantie et que la capacité de la machine n'est pas excédée.**

Utilisation de l'avant multi-mobile

L'avant est bloqué individuellement pour ne pas effectuer de mouvement dans les trois directions dans lesquelles l'avant peut être déplacé. L'avant peut être :

- Décalé sur les côtés
- Pivoté de 90 degrés vers la droite et la gauche.
- Tourné à 360 degrés sans restriction.

Déverrouillez la fonction souhaitée en débloquant le verrouillage correspondant. **Lorsque l'avant a été déplacé dans la position de votre choix, le verrouillage doit toujours être réactivé.**

Stockage et levage du Winlet 600

- Après l'utilisation, vérifiez le niveau de charge des batteries sur le voyant de batterie et chargez-les au besoin. Consultez ci-dessous les instructions de charge.
- N'utilisez jamais le Winlet 600 lorsque le voyant de la batterie est allumé en rouge.

Important ! Les batteries stockées pendant une période prolongée doivent recevoir une charge de maintenance (être complètement chargées) afin d'éviter d'endommager les batteries.

- Mettez le robot lève-fenêtre à l'arrêt. Pour ce faire, tournez la clé de contact/appuyez sur le bouton arrêt.

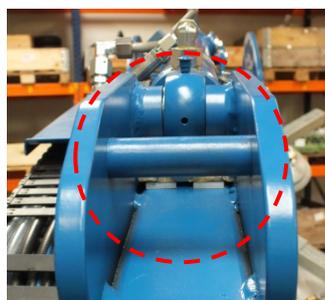
Important ! Lors d'un stockage prolongé, mettez la machine à l'arrêt pour éviter d'endommager les batteries. En effet, la consommation de courant se poursuit toujours légèrement aussi longtemps que l'allumage est en marche.

- Le Winlet 600 ne peut être levé qu'en utilisant les trois œillets de fixation à sangles. Levez toujours l'engin en position horizontale. Une sangle de levage en trois parties pour le Winlet 600 peut être fournie, afin de garantir un levage sûr et correct.

Points de fixation de sangle au niveau de la roue d'entraînement :



Point de fixation de sangle au niveau du contre-poids :



Entretien

Effectuez des contrôles réguliers du robot lève-fenêtre pour vous assurer qu'il n'est pas défectueux lorsqu'il doit être utilisé.

Vérifiez que :

- Les pièces mécaniques du robot lève-fenêtre ne sont ni usées ni endommagées de façon à compromettre la sécurité ou la performance de la machine.
- Les disques de succion ne sont ni usées ni endommagées de façon à compromettre la sécurité ou la performance de la machine.
- La poignée de pilotage est bien fixée et n'est pas endommagée.
- Toutes les fonctions de la poignée de pilotage fonctionnent correctement.
- Le panneau de commande n'est pas endommagé.
- Toutes les fonctions du panneau de commande fonctionnent correctement.
- Les roues ne sont pas endommagées ou usées au point de devoir être remplacées.

Dépannage

Si le robot lève-fenêtre ne fonctionne pas, vérifiez que :

- La clé de contact/le commutateur d'allumage est en position correcte.
- Les batteries ne sont pas déchargées.
- Le bras de manœuvre n'est pas en position haute.



- La boîte de vitesse, la pompe hydraulique, les vérins et les batteries ne fuient pas.
- Tous les câbles électriques et flexibles hydrauliques visibles sont intacts.

Charge/batteries

Important ! Le Winlet 600 contient des batteries avec de l'acide sulfurique. Soyez très prudent en cas de fuite d'acide sulfurique. En règle générale, l'acide peut fuir uniquement si la machine est retournée. En cas de contact de l'acide avec la peau ou les yeux, rincer abondamment à l'eau et consulter un médecin au besoin.

Généralités

- Ne chargez jamais le Winlet 600 en cas de dommage évident sur le câble de raccordement du chargeur de la batterie. Cela peut être fatal !
- Le chargement doit toujours être effectué à l'emplacement désigné qui doit être sec et bien aéré. Cet emplacement doit être éloigné des étincelles des meuleuses d'angle, des flammes ouvertes ou des fumeurs, par exemple.
- Ne pas commencer à charger les batteries immédiatement après usage. Laissez-les refroidir d'abord.
- Les batteries stockées pendant une période prolongée doivent recevoir une charge de maintenance (être complètement chargées) afin d'éviter d'endommager les batteries.

Chargement

- Chargez toujours après usage.
- Mettez la machine à l'arrêt avec la clé de contact/le bouton d'arrêt.
- Connectez une prise de terre avec tension de 230 V (110 V). Le temps de chargement est approximativement de 8 heures, si les batteries sont complètement vides.

Service/maintenance

Généralités

Le Winlet 600 est conçu pour s'adapter aux exigences et à l'environnement existants sur le site de construction, mais sa durée de vie et sa sûreté peuvent être considérablement réduites si les points de service/maintenance ne sont pas observés.

Tous les joints mécaniques doivent être contrôlés à intervalle régulier pour s'assurer qu'aucun composant n'est desserré. En règle générale, soyez particulièrement attentifs au bout des premières heures lorsque la machine est neuve, et lorsque la machine a été mise de côté/réparée.

Entretien par un personnel spécialisé

L'exigence minimale est que la machine soit révisée complètement par un personnel spécialisé tous les 12 mois calendaires. Contactez GMV A/S pour plus d'informations.

Nettoyage

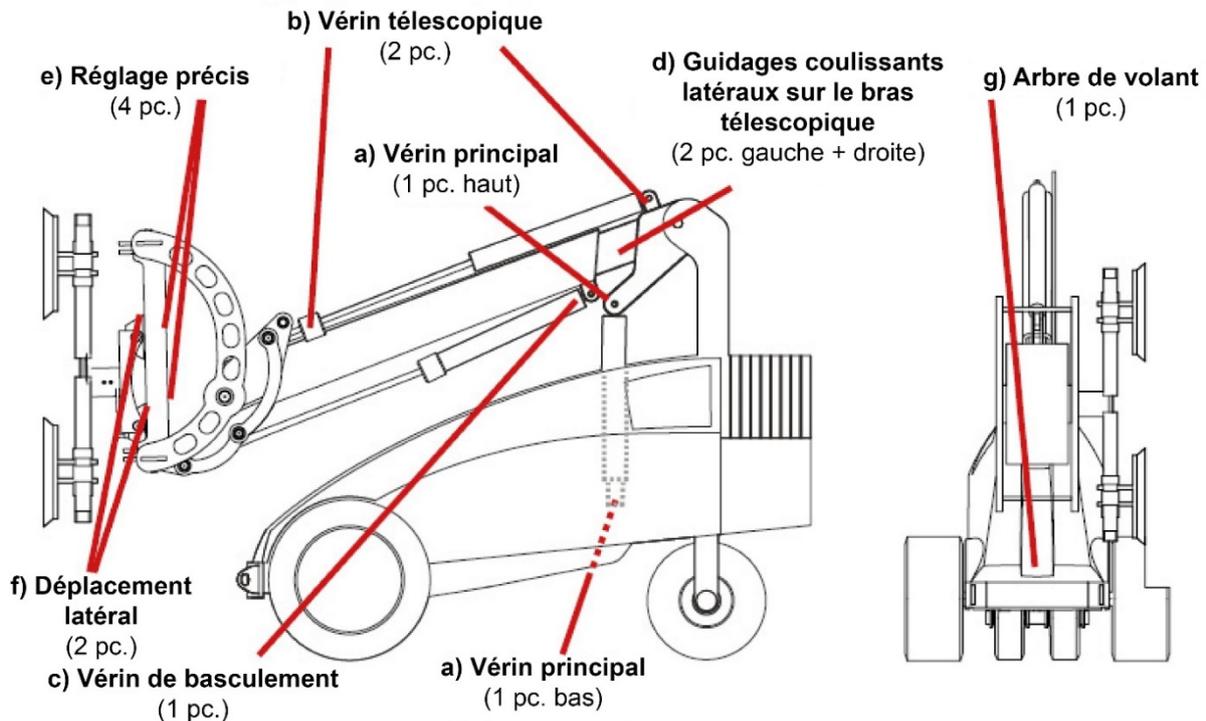
Nettoyez régulièrement la machine avec une éponge humide, une brosse ou un aspirateur.

Important ! Ne lavez pas la machine à l'eau courante, cela pourrait détruire les composants de l'engin.

Lubrification

Le Winlet 600 est essentiellement construit avec des roulements ne nécessitant aucune maintenance dans les pièces mobiles. Toutes ces pièces doivent rester exemptes de salissures, mais une lubrification n'est pas indispensable. Cela signifie que la machine ne doit être lubrifiée avec de la graisse au niveau des joints de roulement qu'au besoin. Il existe les embouts de graissage suivants :

- a) **Vérin principal**, 2 pc. (haut + bas)
- b) **Vérin télescopique**, 2 pc.
- c) **Vérin de basculement**, 1 pc.
- d) **Guidages coulissants latéraux sur le bras télescopique**, 2 pc.
- e) **Réglage précis**, 4 pc. (bloc en aluminium) – embout à l'arrière
- f) **Réglage latéral**, 2 pc. (bloc en aluminium) – embout à l'avant
- g) **Arbre de volant**, 1 pc. (démonter les contrepoids intérieurs)



Important ! Notez qu'un contact prolongé et répété avec les huiles et lubrifiants constitue un risque pour la santé ; si nécessaire, portez des gants et des lunettes de protection pour procéder aux opérations décrites ci-dessus.

Maintenance du système hydraulique

- Changez l'huile après 1500 heures de service ou au moins une fois par an (huile Gulf Harmony ZF HVI32 ou similaire)

Maintenance du système de vide

- La pompe à vide contient des pièces d'usure. Si la pompe ne peut pas atteindre un niveau de vide de 70 % min. (-70 kPa), elle doit être remplacée par un personnel qualifié.
- Ne démontez pas la pompe à vide lorsqu'elle est sous garantie – cela annulerait la garantie.
- Le système de vide est doté d'un filtre. Le filtre se situe dans le compartiment moteur de la machine, entre les deux réservoirs de vide. Le filtre doit être nettoyé à des intervalles appropriés, selon que les éléments levés sont plus ou moins propres et exempts de particules.
- Les colliers de serrage du système de vide du robot lève-fenêtre doivent être resserrés au besoin. **Important ! Les raccords vissés ne doivent pas être resserrés parce qu'ils sont scellés avec un produit d'étanchéité de filetage auto-durcissant mal ajusté. Un resserrage ne ferait qu'augmenter le risque de fuite. S'ils sont resserrés par accident, l'erreur doit être immédiatement rectifiée en scellant à nouveau les raccords.**

Lubrification/ maintenance de l'arbre d'entraînement

- N'ouvrez pas l'arbre d'entraînement/le moteur sous garantie – cela annulerait ladite garantie.
- Inspectez les brosses de carbone au bout de 500 heures de service – si leur longueur excède 12 mm, elles doivent être remplacées.
- Inspectez la fonction de freinage au bout de 500 heures de service – la lame d'air doit être de 0,3 à 0,4 mm.
- Vérifiez le niveau d'huile au bout de 500 heures de service.
- Inspectez et resserrez les boulons au bout de 1000 heures de service.
- Changez l'huile après 1,500 heures de service ou au moins une fois par an (huile de type SAE80W90 GL3)

Spécifications :	
Charge max.	600 kg
Largeur	875 mm
Longueur externe	1 580 mm
Poids	865/1 060 kg
Extension min.	600 mm
Extension max.	1 300 mm
Hauteur max. de l'étrier de levage central	3 300 mm
Déplacement latéral	90 mm
Levage fin dans la tour	190 mm
Fonction de basculement	180 degrés
Rotation continue	360 degrés
Disques de succion	4 x ø350 mm
Moteur	24 volt
Vitesse	0 - 6 km/h
Fonction de levage/abaissement	Électrique- hydraulique
Batterie	24 volt - 2 x 95 Ah
Chargement – chargeur intégral	230 V (110 V)

Niveau de pression sonore

Le niveau de pression sonore de la machine a été testé pendant l'opération avec la roue motrice de la machine, alors que la pompe à vide de la machine fonctionne simultanément. Les valeurs suivantes sont déterminées :

Niveau de pression sonore pondéré A : inférieur à 70 dB(A)

Niveau de pression sonore maximal pondéré C : inférieur à 63 Pa (130 dB comparé à 20 µ Pa).

Déclaration de conformité CE

Fabricant

Nom de la société : GMV Cranes and Handling A/S
Adresse : Industriparken 1
Code postal : DK-7182 Bredsten
Tél. : +45 7573 8247

Responsable du dossier technique

Autorisé à préparer le dossier technique :

Jesper P. Faurkov
GMV Cranes and Handling A/S
Industriparken 1
DK-7182 Bredsten

Déclare par la présente que

La machine

Désignation : Winlet

Type : 600

Machine n°:

- a) Est conforme à la directive suivante :
 - i. Directive sur les machines 2006/42/CE
- b) Fabriquée en conformité avec les normes nationales/internationales et spécifications techniques suivantes :
 - i. L'Office de l'Environnement et du Travail Danois « anvisninger om tekniske hjælpemidler » (instructions relatives à l'aide technique)
 - ii. L'Office de l'Environnement et du Travail Danois « anvisninger om tekniske hjælpemidler » (notes relatives à l'aide technique)
 - iii. L'Office de l'Environnement et du Travail Danois « anvisninger om tekniske hjælpemidler » (directives relatives à l'aide technique)
- c) Fabrication en conformité partielle avec les normes harmonisées suivantes :
 - i. EN 13155-2003

Signature

Nom : Jesper P. Faurkov

Titre : Directeur

Société : GMV Cranes and Handling A/S

Date :

Signature :
