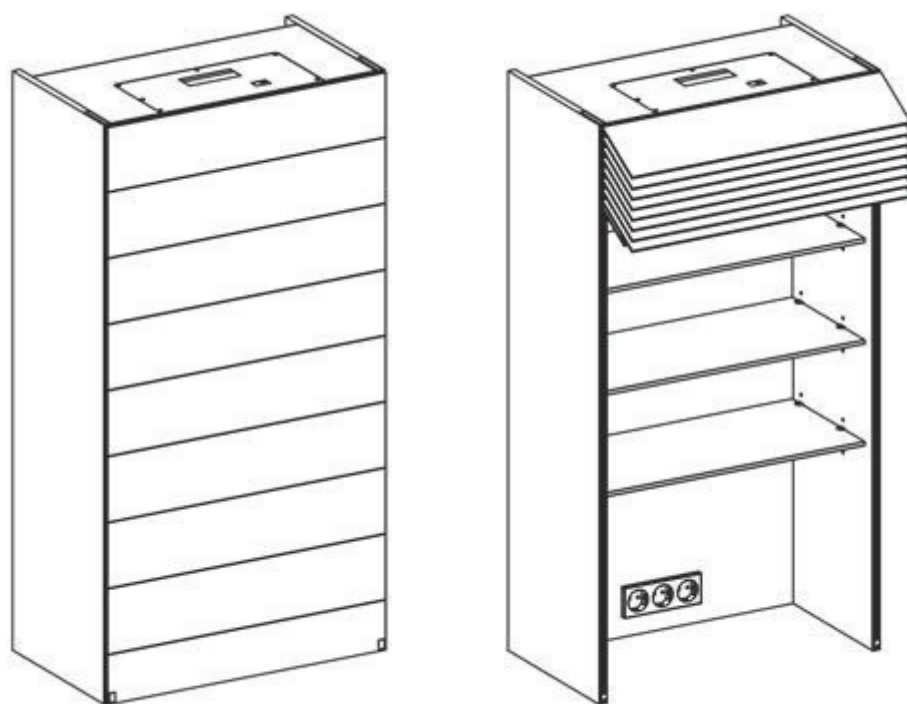


Elevalamas

Armario sobreencimera CLIMBER

Manual del usuario



Índice de contenidos

1 Señales de advertencia y símbolos de peligro	3
2 Seguridad	3
2.1 Principios	3
2.2 Advertencias de seguridad	4
2.3 Niños	5
2.4 Utilización conforme a lo previsto	5
2.5 Cambios en la estructura y piezas de repuesto	6
2.6 Limpieza y tareas en el armario sobreencimera	6
2.7 Desperfectos de la unidad de accionamiento o del campo de sensores	7
3 Acerca de este manual	8
4 Validez y público objetivo	8
5 Gestión del montaje e instrucciones de manejo	8
6 Manejo	8
6.1 Apertura del elevalamas de la sobreencimera CLIMBER	9
6.2 Cierre del elevalamas de la sobreencimera CLIMBER	10
7 Desconexión de seguridad	10
7.1 Desconexión de seguridad en dirección hacia ARRIBA	10
7.2 Desconexión de seguridad en dirección hacia ABAJO	10
8 REINICIO	10
8.1 REINICIO según el ajuste de fábrica	10
8.2 REINICIO según el ajuste de fábrica (tipo 2015)	13
9 Limitación de la duración del desplazamiento	16
10 Desplazamiento de referencia	16
11 Averías	17
12 Piezas de repuesto	18
13 Eliminación	18
14 Datos técnicos	18
Declaración de conformidad de la CE	20

1. Señales de advertencia y símbolos de peligro

 Peligro	<p>Advertencia de peligro: Este símbolo de PELIGRO indica instrucciones de seguridad importantes que deberá tener en cuenta necesariamente. El incumplimiento de estas instrucciones puede desembocar en lesiones graves o incluso en peligro de muerte.</p>
	<p>Advertencia de peligro: Este símbolo de PELIGRO indica instrucciones de seguridad importantes que deberá tener en cuenta necesariamente. El incumplimiento de estas instrucciones puede desembocar en lesiones graves o incluso en peligro de muerte por descarga eléctrica.</p>
 Advertencia	<p>Aviso: Este símbolo de AVISO le indica la existencia de advertencias de seguridad importantes que deberá tener en cuenta necesariamente. El incumplimiento de estas advertencias puede desembocar en lesiones o en graves daños materiales.</p>
PRECAUCIÓN	<p>Precaución: Este símbolo de PRECAUCIÓN le indica la existencia de algunas observaciones cuyo incumplimiento puede desembocar en daños materiales o en un desgaste prematuro.</p>
	<p>Advertencia: Este símbolo de ADVERTENCIA le indica la existencia de una observación que debe tener en cuenta.</p>

2. Seguridad

2.1 Principios

El elevallamas de la sobreencimera CLIMBER está a la vanguardia de la tecnología en materia de seguridad. No obstante, si no se tienen en cuenta estas instrucciones de uso y de montaje, pueden existir algunos riesgos. Tenga en cuenta que el fabricante no puede asumir ninguna




responsabilidad o garantía por daños directos o indirectos causados por el no cumplimiento de las instrucciones de uso y montaje.

2.2 Advertencias de seguridad


- ⇒ Esta unidad puede ser utilizada por menores a partir de 8 años, así como por adultos con capacidades físicas, sensoriales o mentales reducidas o falta de experiencia y conocimiento, siempre y cuando cuenten con supervisión o sean instruidos acerca del uso seguro del dispositivo y comprendan los riesgos derivados de este. Los niños no podrán jugar con este dispositivo. Los trabajos de limpieza y mantenimiento no deberán ser realizados por menores sin supervisión.
- ⇒ Si el cable de alimentación está dañado, el fabricante, su servicio de atención al cliente o una persona con una cualificación similar deberá reemplazarlo, con el fin de evitar situaciones de peligro.
- ⇒ El elevador de la sobreencimera CLIMBER solo podrá ser instalado y puesto en marcha — siempre con arreglo a las instrucciones de uso— por parte de personal especializado con la cualificación correspondiente.
- ⇒ El dispositivo solo podrá conectarse a una red eléctrica cuya tensión, tipo de corriente y frecuencia se ajusten a los datos recogidos en las especificaciones técnicas de la página 18.
- ⇒ La toma de corriente deberá instalarse próxima al dispositivo y ser libremente accesible.
- ⇒ Será necesario asegurarse de que en el motor y en la unidad de accionamiento no pueda penetrar humedad alguna.
- ⇒ Antes de cualquier trabajo de reparación, mantenimiento o limpieza, desconecte el dispositivo de la corriente desenchufando el cable de alimentación o sacando el enchufe.
- ⇒ La unidad de accionamiento, la cubierta de la unidad del motor y el campo de sensores solo podrán limpiarse con un paño húmedo, puesto que la penetración de humedad o la presencia de un producto de limpieza agresivo podrían dañar la electrónica de la unidad del motor y del campo de sensores.
- ⇒ Durante el movimiento de apertura y cierre, no se agarre a la zona de la palanca.

ES

- ⇒ Cuando se lleve a cabo el movimiento de cierre, no coloque la mano en la zona de las lamas.
- ⇒ En cada cable de distribución solo puede conectarse 1 elevalamas.
- ⇒ Al instalar el dispositivo, tenga en cuenta el rango de temperatura del sistema de accionamiento (consulte página 18)

 <p>Advertencia</p>	<p>INSTRUCCIONES DE SEGURIDAD IMPORTANTES. PARA GARANTIZAR LA SEGURIDAD DE LAS PERSONAS, ES IMPORTANTE CUMPLIR ESTAS INSTRUCCIONES. GUARDE ESTAS INSTRUCCIONES.</p>
	<p>PELIGRO DE MUERTE COMO CONSECUENCIA DE DESCARGA ELÉCTRICA NO ABRA NUNCA LA CARCASA DEL MOTOR. NO SEPARE NUNCA EL ENCHUFE MONTADO QUE SE SUMINISTRA DEL CABLE DE RED CORRESPONDIENTE Y NO LO SUSTITUYA POR OTRO. ¡EXISTE PELIGRO DE MUERTE POR DESCARGA ELÉCTRICA!</p>
 <p>Advertencia</p>	<p>¡PELIGRO DE LESIONES EN LA ZONA DE LA PALANCA! DURANTE EL MOVIMIENTO DE APERTURA Y CIERRE, NO SE AGARRE A LA ZONA DE LA PALANCA. EXISTE RIESGO DE LESIONES.</p>

2.3 Niños

 <p>Peligro</p>	<p>¡RIESGO DE LESIONES EN NIÑOS DURANTE LA APERTURA Y EL CIERRE DEL ELEVAMAS! LAS PERSONAS, ESPECIALMENTE LOS NIÑOS, QUE SE ENCUENTREN O PERMANEZCAN SOBRE LA SUPERFICIE DE TRABAJO, PUEDEN CAERSE DE DICHA SUPERFICIE O SUFRIR LESIONES DURANTE LA APERTURA Y EL CIERRE DE LAS LAMAS</p> <ul style="list-style-type: none"> ⇒ VIGILE A LOS NIÑOS QUE SE ENCUENTREN EN LA ESTANCIA PARA ASEGURARSE DE QUE NO JUEGUEN CON EL DISPOSITIVO.
---	---

2.4 Utilización conforme a lo previsto

El elevalamas está destinado a la apertura y el cierre motorizados de las lamas horizontales, que permite llevar a cabo la apertura y el cierre de un armario sobreencimera gracias al accionamiento del campo de sensores y que solo puede utilizarse en las siguientes condiciones:

- ⇒ Solo como armario sobreencimera de una superficie de trabajo.
- ⇒ En estancias secas y cerradas.
- ⇒ En conexión con el motor y la unidad de accionamiento del fabricante conforme a los datos técnicos autorizados.
- ⇒ La unidad del motor deberá ser fácilmente accesible.

El fabricante no asumirá responsabilidad alguna como consecuencia de cualquier otro uso.

2.5 Cambios en la estructura y piezas de repuesto

Los cambios en la estructura y las piezas de repuesto no autorizadas por el fabricante merman la seguridad y el funcionamiento del elevalamas de la sobreencimera CLIMBER y, por tanto, no están permitidos.

- ⇒ Utilice exclusivamente piezas de repuesto originales de fabricante.
- ⇒ La instalación, el cambio o el cableado correspondiente de los componentes son procesos que solo podrán ser ejecutados por personal cualificado.

2.6 Limpieza y tareas en el armario sobreencimera



Peligro de muerte como consecuencia de descarga eléctrica

Si penetra humedad en la unidad del motor, existe peligro de muerte como consecuencia de una descarga eléctrica.

ES

- ⇒ Al limpiar el armario sobreencimera, asegúrese de que la mencionada unidad del motor o el campo de sensores no se mojen con agua ni con un producto de limpieza agresivo.
- ⇒ Antes de la limpieza, desconecte la toma de corriente en la que estuviera conectada el elevalamas de la sobreencimera CLIMBER o bien desenchufe la unidad del motor.
- ⇒ Nunca abra la unidad del motor.

2.7 Desperfectos de la unidad de accionamiento o del campo de sensores

- ⇒ No desmonte nunca una unidad de accionamiento o un campo de sensores.
- ⇒ Los bordes afilados pueden provocar daños en el cable.
- ⇒ Los daños en el cableado deberán ser reparados inmediatamente por parte de personal cualificado.

3. Acerca de este manual

¡Muchísimas gracias por su compra! Con el sistema elevalamas de la sobreencimera CLIMBER ha adquirido un producto de la más alta calidad.

Para poder disfrutar de su elevalamas de la sobreencimera CLIMBER de forma cómoda y segura, le rogamos que tenga en cuenta las siguientes advertencias:

- ⇒ Lea detenidamente las instrucciones de uso y de montaje antes de utilizar el dispositivo.
- ⇒ Conserve cuidadosamente las instrucciones.
- ⇒ Facilite las instrucciones al siguiente propietario o usuario del elevalamas de la sobreencimera CLIMBER.

4. Validez y público objetivo

Estas instrucciones de uso y de montaje están destinadas a todos los usuarios del elevalamas de la sobreencimera CLIMBER.

El montaje, los ajustes, la puesta en marcha, el mantenimiento y el desmontaje solo podrán llevarse a cabo por parte de personal especializado y con arreglo a las instrucciones de montaje.

5. Gestión del montaje e instrucciones de manejo

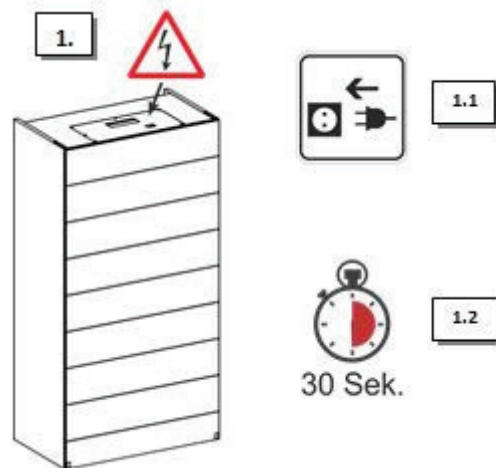
- ⇒ Antes de la puesta en funcionamiento del elevalamas de la sobreencimera CLIMBER, lea detenidamente las instrucciones de montaje y de uso, así como las advertencias de seguridad.
- ⇒ Para cada uno de los pasos de montaje del elevalamas de la sobreencimera CLIMBER, consulte el apartado correspondiente de las instrucciones de montaje.

6. Función operativa de la sobreencimera Climber estándar

El control del elevalamas de la sobreencimera CLIMBER se lleva a cabo mediante campos de sensores, debidamente colocados en las partes inferior izquierda e inferior derecha del área frontal. Al tocar el campo de sensores, las lamas del elevalamas suben y bajan automáticamente en dirección vertical.

Después de que el elevalamas de la sobreencimera CLIMBER haya sido montado de forma reglamentaria por parte del correspondiente especialista cualificado y conectado a la red eléctrica, será obligatorio que exista una fase de inactividad de 30 segundos, puesto que, durante este tiempo, el campo de sensores está bloqueado. Durante ese período, el campo de sensores no puede emitir ningún comando de conmutación. Este tiempo será utilizado por el campo de sensores para calibrarse tras la conexión y no tener un funcionamiento defectuoso.

ES



Al pulsar brevemente el sensor, el movimiento se iniciará y se detendrá con arreglo a la secuencia ARRIBA, PARADA, ABAJO, PARADA, ARRIBA, etc.

El movimiento se detendrá automáticamente en las posiciones finales programadas con anterioridad; asimismo, en el caso del movimiento hacia ARRIBA, hará lo propio en la posición intermedia programada.

En dirección hacia ABAJO, el movimiento continuará sin detenerse en la posición intermedia.

Si, en dirección hacia ARRIBA, el movimiento se detiene en la posición intermedia, puede darse el siguiente funcionamiento:

Si se pulsa brevemente el sensor y vuelve a soltarse transcurrido un segundo: El movimiento se produce en dirección hacia ARRIBA hasta la posición final superior.

Si se pulsa el sensor durante más de un segundo: El movimiento se produce en dirección hacia ABAJO hasta la posición final.

6.1 Apertura del elevalamas CLIMBER

Si el elevalamas estuviera cerrado, únicamente habrá que tocar el sensor para que las lamas se levanten.



6.2 Cierre del elevalamas CLIMBER

Si el elevalamas estuviera abierto, únicamente habrá que tocar otra vez el sensor para que las lamas se bajen.



7. Desconexión de seguridad

En los movimientos tanto hacia ARRIBA como hacia ABAJO, el sistema de tracción cuenta con una desconexión de seguridad.

7.1 Desconexión de seguridad en dirección hacia ARRIBA

En el caso de que las lamas estuvieran desplazándose hacia ARRIBA y quedaran bloqueadas o, súbitamente, se activara un reconocimiento de bloqueo como consecuencia de un esfuerzo cada vez mayor, el motor se desconectará rápidamente e invertirá el sentido de funcionamiento gracias al sistema de desconexión de corriente.

7.2 Desconexión de seguridad en dirección hacia ABAJO

Tan pronto como las lamas que se encuentren en dirección hacia ABAJO encuentren un obstáculo, el motor se detendrá e invertirá el sentido de funcionamiento. La inversión no se producirá dentro de la zona inferior próxima (aprox. 5 cm), sino solo en la parte superior. Así pues, la siguiente dirección del movimiento será hacia ARRIBA.

8. REINICIO

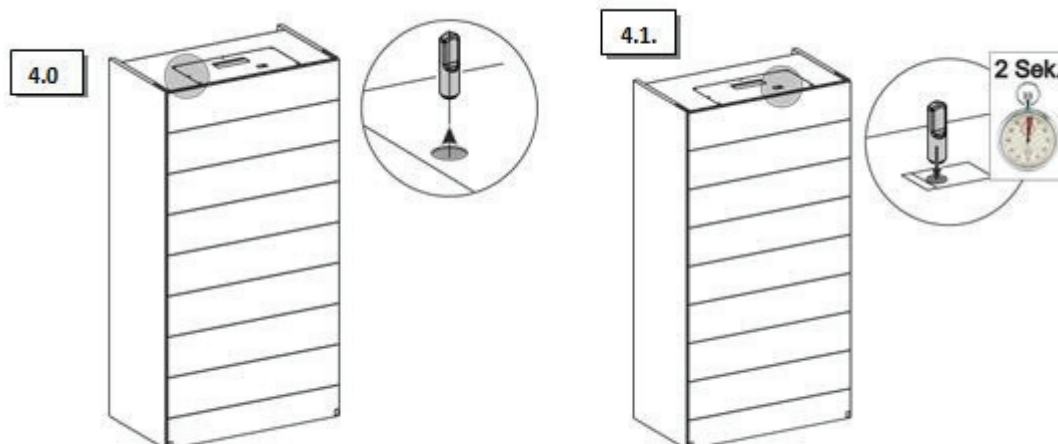
8.1 REINICIO según el ajuste de fábrica (tipo 01)

En caso de efectuar un REINICIO según el ajuste de fábrica, las posiciones finales almacenadas se borrarán. Este tipo de reinicio solo debería ser efectuado por un montador con la preparación adecuada.

En el lateral de la cubierta metálica de la unidad del motor hay un imán. Coloque este imán durante 2 segundos en la superficie roja marcada de la unidad del motor y vuelva a alejarlo (4., 4.1.). De esa forma, se borrarán todos los valores predeterminados de fábrica.

ES

Tras un breve lapso de tiempo, el motor se activará en dirección ascendente. Las lamas se encuentran en movimiento hacia ARRIBA:



ADVERTENCIA: ANTES de llevar a cabo los siguientes puntos, léalos detenidamente.

1 Fase de programación

Si aún no se hubiera configurado ninguna posición final (ajuste de fábrica), el primer paso será efectuar dicha configuración. Este procedimiento se lleva a cabo por primera vez durante la puesta en funcionamiento del armario y, posteriormente, en caso de necesidad. En primer lugar, deberá ajustarse el punto final superior y, a continuación, el inferior.

La secuencia se especificará. Mientras el punto superior no se haya ajustado, solo será posible efectuar un trayecto en dirección hacia ARRIBA (ARRIBA/PARADA). Si el punto superior ha sido ajustado y el inferior aún no, solo será posible efectuar un trayecto en dirección hacia ABAJO (ABAJO/PARADA).

1.1 Ajuste del punto final ARRIBA

Inicie el movimiento mediante el sensor y manténgalo pulsado (6.2.). De esta forma, las hojas se desplazarán lentamente hacia ARRIBA. Mantenga pulsado el sensor hasta que el movimiento se detenga y se invierta por sí mismo debido a la existencia de una sobrecarga (6.3.). En ese caso, ya puede soltar el sensor. De esta forma, quedaría almacenado el punto final de ARRIBA.

Advertencia:

Si la tecla se suelta durante la aceleración, el movimiento se detiene inmediatamente. Esto se denomina modo de hombre muerto.

Motivo:

Desde un punto de vista técnico en materia de seguridad, el modo de hombre muerto es poco problemático. En este modo se suprimirá el borrado de todos los ajustes.

1.2 Ajuste del punto final ABAJO

ES

La propulsión se iniciará mediante el sensor; después, dicho sensor deberá soltarse de nuevo (6.4.). Las hojas se desplazarán a velocidad normal hacia ABAJO hasta que se detengan automáticamente como consecuencia de una conexión débil. De esta forma, el punto de parada pasará a ser el punto final de ABAJO. Mientras el punto final de ABAJO no se ajuste, el sistema solo podrá desplazarse hacia ABAJO.

1.3 Programación de las fuerzas de tracción

La programación de las fuerzas de tracción se lleva a cabo tras el ajuste del punto final inferior. Para ello, el sensor deberá pulsarse durante un período prolongado (6.7.) (modo de hombre muerto), hasta que las hojas hayan alcanzado el punto final superior (6.8.). En el caso de que este desplazamiento quedara interrumpido por soltar el sensor, las hojas deberán desplazarse de nuevo hacia abajo y el procedimiento deberá repetirse.

1.4 Programación de la posición intermedia (tras el reinicio mediante el contacto tipo Reed)

Las condiciones previas para llevar a cabo este procedimiento son que se disponga de un armario sobreencimera, que tanto la posición final de ARRIBA como la de ABAJO estén programadas y que ya se haya llevado a cabo la fase de programación de las fuerzas de tracción.

El margen de tiempo para el ajuste de la posición intermedia ascenderá a 3 minutos tras la fase de programación o a 3 minutos tras la desconexión del enchufe.

Dicho margen comenzará cuando se hayan programado de nuevo las fuerzas de tracción. Inicie el desplazamiento hacia arriba o hacia abajo (6.9.) y deténgase en la posición deseada (posición intermedia) pulsando el botón (6.10.). En el momento de la parada, no deberá soltar el sensor, sino que deberá mantenerlo pulsado durante 5 segundos (6.11.), hasta que se inicie un ligero desplazamiento hacia ARRIBA y este vuelva a detenerse (consecuencia).

Si la posición no está bien establecida, este procedimiento puede repetirse. En este caso, el valor antiguo será sustituido.

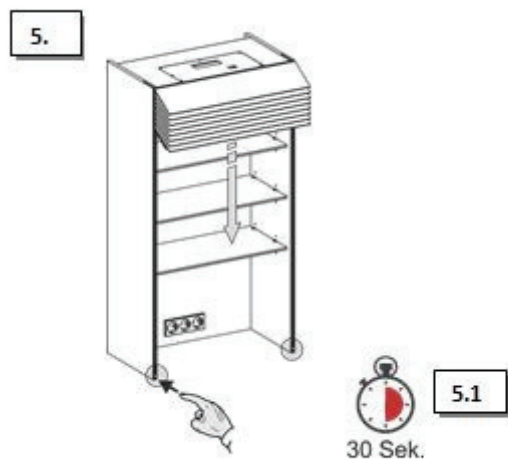
8.2 REINICIO según el ajuste de fábrica (tipo 2015)

Borrado de todos los ajustes (REINICIO) hasta la posición intermedia

Este es el procedimiento de borrado habitual que puede y debe ser utilizado por el usuario final en caso de necesidad.

En este proceso de borrado, se mantiene la posición intermedia ajustada de fábrica.

El procedimiento de borrado se llevará a cabo pulsando el sensor (5.1.) durante 30 segundos con el motor parado (sin movimiento de desplazamiento). Después del proceso, el movimiento se retomará a través de un breve arranque.



ADVERTENCIA: ANTES de llevar a cabo los siguientes puntos, léalos detenidamente.

1 Fase de programación

Si aún no se hubiera configurado ninguna posición final (ajuste de fábrica), el primer paso será efectuar dicha configuración. Este procedimiento se lleva a cabo por primera vez durante la puesta en funcionamiento del armario y, posteriormente, en caso de necesidad. En primer lugar deberá ajustarse el punto final superior y, a continuación, el inferior.

La secuencia se especificará. Mientras el punto superior no se haya ajustado, solo será posible efectuar un trayecto en dirección hacia ARRIBA (ARRIBA/PARADA). Si el punto superior ha sido ajustado y el inferior aún no, solo será posible efectuar un trayecto en dirección hacia ABAJO (ABAJO/PARADA).

1.1 Ajuste del punto final ARRIBA

Inicie el movimiento mediante el sensor y manténgalo pulsado (6.2.). De esta forma, las hojas se desplazarán lentamente hacia ARRIBA. Mantenga pulsado el sensor hasta que el movimiento se detenga y se invierta por sí mismo debido a la existencia de una sobrecarga (6.3.). En ese caso, ya puede soltar el sensor. De esta forma, quedaría almacenado el punto final de ARRIBA.

Advertencia:

Si la tecla se suelta durante la aceleración, el movimiento se detiene inmediatamente. Esto se denomina modo de hombre muerto.

Motivo:

Desde un punto de vista técnico en materia de seguridad, el modo de hombre muerto es poco problemático. En este modo se suprimirá el borrado de todos los ajustes.

1.2 Ajuste del punto final ABAJO

La propulsión se iniciará mediante el sensor; después, dicho sensor deberá soltarse de nuevo (6.4.). Las hojas se desplazarán a velocidad normal hacia ABAJO hasta que se detengan automáticamente como consecuencia de una conexión débil. De esta forma, el punto de parada pasará a ser el punto final de ABAJO. Mientras el punto final de ABAJO no se ajuste, el sistema solo podrá desplazarse hacia ABAJO.

1.3 Programación de las fuerzas de tracción

La programación de las fuerzas de tracción se lleva a cabo tras el ajuste del punto final inferior. Para ello, el sensor deberá pulsarse durante un período prolongado (6.7.) (modo de hombre muerto), hasta que las hojas hayan alcanzado el punto final superior (6.8.). En el caso de que este desplazamiento quedara interrumpido por soltar el sensor, las hojas deberán desplazarse de nuevo hacia abajo y el procedimiento deberá repetirse.

1.5 Corrección de la posición intermedia

La posición intermedia programada puede corregirse con arreglo a un rango de aprox. +/- 3 cm.

El margen de tiempo para el ajuste asciende a 3 minutos tras el restablecimiento del suministro eléctrico o después de borrar los valores mediante el sensor.

Este valor también puede sobrescribirse varias veces durante el mencionado margen de tiempo.

2 Manejo normal sin posición intermedia

Pulse brevemente el sensor. El sistema reaccionará de la siguiente manera: ARRIBA, PARADA, ABAJO, PARADA, ARRIBA, etc. El arranque y la puesta en movimiento del motor se llevan a cabo siempre de forma suave. Las hojas se detendrán en la posición final programada.

3 Función operativa con posición intermedia

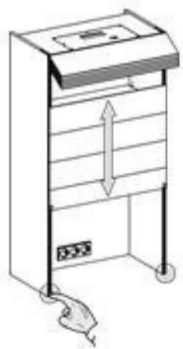
Pulse brevemente el sensor: Inicio/parada suave «como hasta ahora». En el desplazamiento hacia ARRIBA, el sistema se detendrá en la posición intermedia programada.

En dirección hacia ABAJO, el movimiento continuará sin detenerse en la posición intermedia.

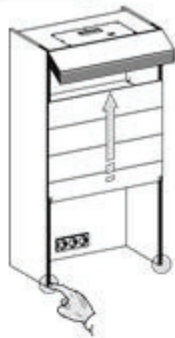
Si, en dirección hacia ARRIBA, el movimiento se detiene en la posición intermedia, puede darse el siguiente funcionamiento:

Si se pulsa brevemente el sensor y vuelve a soltarse transcurrido un segundo: El movimiento se produce en dirección hacia ARRIBA hasta la posición final superior. Si se pulsa el sensor durante más de un segundo: El movimiento se produce en dirección hacia ABAJO hasta la posición final.

6.1



6.2.



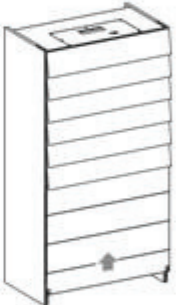
6.3



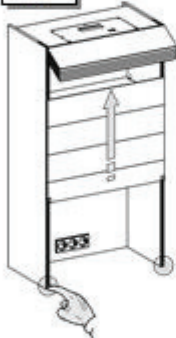
6.4



6.5



6.7



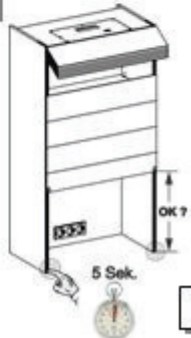
6.8



6.9

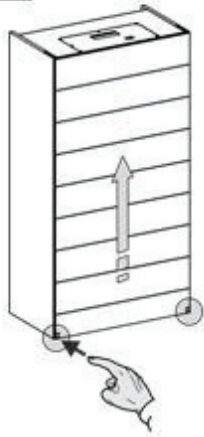


6.10



6.11

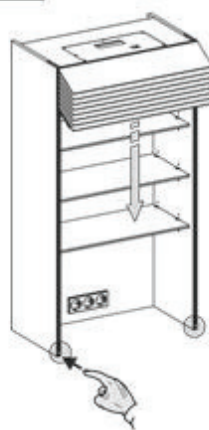
7.4



7.5



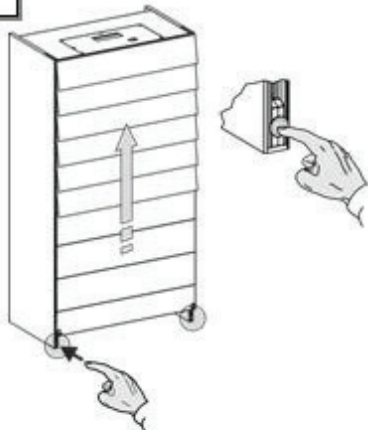
7.6



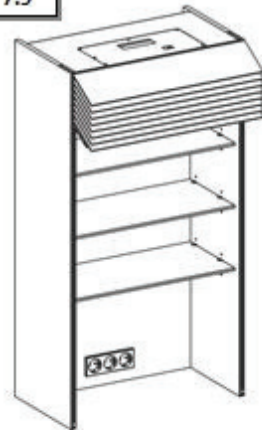
7.7



7.8



7.9



9. Limitación de la duración del desplazamiento

El sistema de accionamiento del elevalamas Climber dispone de una limitación de la duración del desplazamiento. El motor puede funcionar de forma permanente durante un período de 4 minutos. A continuación, se detendrá por espacio de 12 minutos. Una vez transcurridos 60 minutos, volverá a garantizarse la disponibilidad operativa plena.

10. Desplazamiento de referencia

Para determinar la posición de las lamas, es necesario que el elevalamas Climber, tras 20 ciclos de desplazamiento, lleve a cabo un desplazamiento de referencia, siempre y cuando el armario no se haya desplazado, entretanto, hasta la posición final superior.

Asimismo, el desplazamiento de referencia es necesario tras un apagón.

En principio, el desplazamiento de referencia deberá forzarse.

Avería	Posible causa	Remedio
Las lamas no se abren ni se cierran completamente	Fallo del software	⇒ Efectúe un reinicio a los ajustes de fábrica.
Al tocar el sensor, las lamas se abren unos pocos centímetros y vuelven a cerrarse	Detección de cuerda floja activada	⇒ Efectúe un reinicio a los ajustes de fábrica.
Al tocar el campo de sensores, las lamas no reaccionan	Se ha alcanzado el tiempo de desplazamiento máximo en funcionamiento continuo.	⇒ Espere, al menos, 12 minutos, y, a continuación, vuelva a arrancar el motor (consulte punto 9 Limitación de la duración del desplazamiento)
	La unidad del motor no está conectada a la red eléctrica	⇒ Si fuera necesario, enchufe el conector de la unidad del motor a la toma de corriente.
	Apagón	⇒ Compruebe los fusibles. ⇒ Si fuera necesario, consulte con un electricista cualificado.
	Unidad del motor defectuosa	⇒ Si fuera necesario, solicite al servicio de atención al cliente del distribuidor el cambio de la unidad del motor en cuestión.
	Cableado defectuoso	⇒ Solicite al servicio de atención al cliente del distribuidor que repare la avería.
Las lamas no están alineadas y no es posible abrirlas ni cerrarlas La posición intermedia no está almacenada.	La correa está rota	⇒ Desconecte la unidad del motor de la red. ⇒ El motor no puede volver a ponerse en funcionamiento. ⇒ Solicite al servicio de atención al cliente del distribuidor que repare la avería. Lleve a cabo un «REINICIO según el ajuste de fábrica» con arreglo a la descripción y vuelva a guardar las posiciones finales.

ES

<p>El sistema de accionamiento solo puede desplazarse hacia arriba o se para</p>	<p>Desplazamiento de referencia</p>	<p>⇒ Es necesario un desplazamiento de referencia en la posición final superior; a continuación, el elevallamas volverá a funcionar de forma normal</p>
--	-------------------------------------	---

12 Piezas de repuesto

Solicite las piezas de repuesto a su vendedor o a su proveedor de muebles.

13 Eliminación

El desmontaje del elevalamas de la sobreencimera CLIMBER solo podrá ser efectuado por personal especializado y de acuerdo con las instrucciones de montaje independientes. Deshágase de todos los componentes electrónicos del elevalamas de la sobreencimera CLIMBER con arreglo a las normativas locales y mediante una recogida selectiva de aparatos eléctricos y electrónicos.

14 Datos técnicos

Nombre del modelo del elevalamas:	EL2-5
Motor:	Motor CC 230 V
Momento nominal:	7Nm
N.º máx. revoluciones:	36 U/min
Fuerza:	máx. 2 x 100 N
Tensión:	230 V CA (+/- 10 %) / 50Hz / 60Hz
Potencia nominal:	60W
Rango de temperatura ambiente:	de 10 °C a 40 °C
Conexión sistema/hojas:	Correa plana, 2 x 5 mm
Funcionamiento a corto plazo:	KB 5 min. o 6 ciclos operativos
Categoría de protección:	II
Clase de protección:	IP20
Intensidad de sonido:	<70 dBa
Capacidad de carga por fondo de cristal:	15 kg hasta 900 mm o 13 kg hasta 1000 mm de anchura del armario
Dimensiones:	Adhesivo en este lugar

¡Utilícelo solo en estancias secas y cerradas!

Declaración de conformidad de la CE

Declaración de conformidad de la CE

Nosotros, la empresa Ludewig GmbH, Wiehenstraße 167, D-32257 Bünde, declaramos, por propia y única responsabilidad, que el producto:

«Armario sobreencimera con elevadoras electrónico montado en fábrica»

al que se refiere esta declaración, corresponde con las siguientes Directivas CE:

Directiva sobre máquinas	2006/42/CE
Directiva CEM	2014/30/UE
Directiva RoHS	2011/65/UE

Para la puesta en práctica adecuada de los requisitos indicados en las Directivas CE, se aplicaron las siguientes normas europeas armonizadas:

EN 60335-1:2012-10 (categoría de software R1)
EN 60335-2-103:2015
EN 13849-1:2008-12
EN 13849-2:2008-09
EN 55014-1 (emisión de perturbaciones)
EN 55014-2 (inmunidad a perturbaciones)
EN 14749

¡El producto lleva la correspondiente la identificación CE!


Bünde, den 06.06.2016