

EL KİTABI

ABUS VINCİNİN KULLANILMASI

ABUS gezer köprü vinci

ABUS döner vinç

ABUS HB vinci

ABUS tek raylı kedi arabası yürüme yolu

ABUS zincir palangası

ABUS halatlı palanga



BİR BAKIŞTA:

Çalışmaya başlamadan önce kontrol etme ve açma işlemi: Sayfa 17

Aşırı yüke karşı emniyet: Sayfa 25

İletilerin okunması: Sayfa 34

Sallanmayı sönümlleme tertibatının kullanılması: Sayfa 42

Vinçlerin tandem işletiminde kullanılması: Sayfa 46

AN 120192TR005
2024-07-17

Orijinal işletim kılavuzu

ABUS

İÇİNDEKİLER

ABUS VINCİNİN KULLANILMASI 3

Güvenliğe ilişkin uyarı bilgileri.....3

Bir yükün kancaya asılmasında
güvenliğe yönelik uyarılar 11

İki kedi arabası ile veya tandem
işletimde çalışmaya ilişkin güvenlik
bilgileri 14

Vinçte hasarın önlenmesi 15

Acil durdurma 16

Çalışmaya başlamadan önce kontrol
etme ve açma işlemi 17

Vinci çalıştırmak için en uygun
konumun seçilmesi 22

Kaldırma işlemi ve indirme işlemi,
vinci hareket ettirme, kedi arabasını
hareket ettirme işlemleri 23

Aşırı yüke karşı emniyet..... 25

Darbeli yol verme sayacı..... 27

Çalışma çevrimini dikkate alın 27

Hareket sınırlayıcı anahtarın
bulunduğu bölgede çalışmak..... 28

Kaldırma sınırlayıcısının bulunduğu
bölgede çalışmak 29

Atölye profili kontrol düzeninin
kullanılması 31

Yük göstergesi ve dara ağırlığı 32

Motorun soğutulması 33

Vincin bir elektrik kesilmesinde
emniyete alınması 33

Yoğun rüzgarda vincin emniyete
alınması 33

İletilerin okunması..... 34

Vincin kapatılması 39

İki misli kaldırma hızı ile
kaldırma/indirme işlemi yapma..... 40

Süper hassas kaldırma düzeninin
açılması ve kapatılması 41

Sallanmayı söndürme tertibatının
kullanılması 42

Elektronik ray kılavuzu ile vinci
hareket ettirme..... 43

İki kedi arabalı vincin kullanılması .. 44

Vinçlerin tandem işletiminde
kullanılması 46

ABUS VINCİNİN KULLANILMASI

VİNÇ İLE YÜK KALDIRMA İŞLERİNDE VEYA VINCİN YAKININDA ÇALIŞAN HERKESİ İLGİLENDİRİR

Tüm vinç için geçerli el kitabını mutlaka okuyun ve dikkate alın! Burada verilen uyarılar, diğer el kitaplarına ek olarak geçerlidir.

GÜVENLİĞE İLİŞKİN UYARI BİLGİLERİ

Vinçte güvenli bir şekilde çalışmak için, aşağıdaki uyarıları dikkate alın. Özel tehlike uyarıları, tehlikenin söz konusu olduğu kısımlarda bulunurlar.



EL KİTAPLARINI DIKKATE ALIN!

Burada anlatılan konuların yanı sıra, birlikte teslim edilen diğer el kitaplarındaki "Güvenliğe ilişkin uyarılar" bölümündeki tüm bilgiler de geçerlidir.



EKSİK EĞİTİM NEDENİYLE İNSANLAR İÇİN TEHLİKE!

Yüklerin doğru şekilde kancaya asılması ve yüklerin güvenli şekilde kaldırılması ve taşınması için özel mesleki bilgi gereklidir.

Aksi takdirde ağır yaralanmalar veya ölüm ile sonuçlanabilecek kazalar meydana gelebilir.

Vinçte çalışan kişiler (örn. vinç operatörü ve yükü vinç kancasına tespit eden eleman) önceden vincin kullanılması konusunda eğitim görmüş ve işletici firma tarafından bu işle görevlendirilmiş olmalıdır.



GÜVENLİ OLMAYAN ÇALIŞMA NEDENİYLE YÜKÜN DÜŞMESİ TEHLİKESİ!

Vinç ile çalışma sırasında, havada asılı yükler yüzünden her zaman bir tehlike söz konusu olur. Yük düşebilir ve insanlar yaralanabilir veya ölebilir.

Vinç ile çalışırken, her zaman hem kendi güvenliğinize hem de başka kişilerin güvenliğine dikkat edin. Meslek ile ilgili kursta öğrendiğiniz ve el kitaplarında bulunan mesleki bilgi, vinç ile güvenli şekilde çalışmaya yardımcı olur.

SADECE, BİR KEDI ARABASINA SAHİP VİNÇLERDE



MAKSİMUM YÜK TAŞIMA KAPASİTESİNİN AŞILMASI SONUCU YÜKÜN DÜŞMESİ NEDENİYLE TEHLİKE!



Maksimum yük taşıma kapasitesi aşıldığında, vinç ve taşıyıcı yapı hasar görebilir.

Bu yüzden yükler düşebilir ve insanlar yaralanıp ölebilir!

Kedi arabasının ve vincin maksimum yük taşıma kapasitesini dikkate alın ve aşmayın!

Maksimum yük taşıma kapasitesi, kedi arabasında ve alt palangada veya kanca bağlantı tertibatında belirtilmiştir. Ayrıca, maksimum taşıma kapasitesi vinç üzerinde belirtilmiştir.

- Gezer köprü vinçte: Ana kirişte
- Döner vinçte: Vinç kolunda
- HB vincinde: Vinç girişinde
- Tek raylı kedi arabası yürüme yolunda: kedi arabası yürüme yolu üzerinde

SADECE, BİRDEN FAZLA KEDI ARABASINA SAHİP VİNÇLERDE



MAKSİMUM YÜK TAŞIMA KAPASİTESİNİN AŞILMASI SONUCU YÜKÜN DÜŞMESİ NEDENİYLE TEHLİKE!



Maksimum yük taşıma kapasitesi aşıldığında, vinç ve taşıyıcı yapı hasar görebilir.

Bu yüzden yükler düşebilir ve insanlar yaralanıp ölebilir!

Kedi arabalarının ve vincin maksimum yük taşıma kapasitesini dikkate alın ve aşmayın!

Maksimum yük taşıma kapasitesi, kedi arabasında ve alt palangada veya kanca bağlantı tertibatında belirtilmiştir. Ayrıca, tüm vincin maksimum taşıma kapasitesi, vinç üzerinde belirtilmiştir.

- Gezer köprü vinçte: Ana kirişte
- Döner vinçte: Vinç kolunda
- HB vincinde: Vinç girişinde
- Tek raylı kedi arabası yürüme yolunda: kedi arabası yürüme yolu üzerinde

YÜK TAŞIMA KAPASİTELERİNE İLİŞKİN DERLEME

- Birden fazla kedi arabası taşıyan bir vincin maksimum yük taşıma kapasitesi, tek tek kapasiteler toplanarak kesin şekilde belirlenebiliyor ise, ilgili kedi arabalarının maksimum yük taşıma kapasiteleri, bir "+" işareti ile verilir. İlgili toplam, vincin maksimum yük taşıma kapasitesidir.

$$\begin{array}{ccc} \text{İlk 5 ton'luk kedi arabası} & & \text{İkinci 5 ton'luk kedi arabası} \\ & \searrow \quad \swarrow & \\ & 5t + 5t & \\ & \hline & \text{Toplam 10 t, vincin maksimum yük taşıma kapasitesi} & \end{array}$$

$$\begin{array}{ccc} \text{20 ton'luk kedi arabası} & \text{10 ton'luk kedi arabası} & \text{5 ton'luk kedi arabası} \\ & \searrow \quad \swarrow \quad \swarrow & \\ & 20t + 10t + 5t & \\ & \hline & \text{Toplam 35 t, vincin maksimum yük taşıma kapasitesi} & \end{array}$$

- Bir vincin maksimum taşıma kapasitesi, birden fazla kedi arabasının yük kapasitesinin toplamı sonucu elde edilemiyorsa, önce vincin maksimum yük taşıma kapasitesi verilir, sonra kedi arabalarının verilir; bu değerler, parantez içinde bir "/" işareti ile verilir.

Vincin maksimum yük taşıma kapasitesi

20t (16t / 10t)
16 ton'luk kedi arabası 10 ton'luk kedi arabası

Ek kural:

Bir vincin maksimum taşıma kapasitesi, tam da en büyük kedi arabasınınkine eşitse, vincin maksimum yük taşıma kapasitesi verilmez ve parantez yazılmaz.

Vincin ve aynı zamanda en büyük kedi arabasının maksimum yük taşıma kapasitesi

16t / 10t

Daha küçük olan kedi arabasının maksimum yük taşıma kapasitesi

Vincin ve aynı zamanda en büyük kedi arabasının maksimum yük taşıma kapasitesi

20t / 10t / 5t

Daha küçük olan kedi arabasının maksimum yük taşıma kapasitesi

- Burada da, vincin maksimum yük taşıma kapasitesi, birden fazla kedi arabasının taşıma kapasitesinin toplanması sonucu elde edilebilir.

20 ton'luk kedi arabası 5 ton'luk kedi arabası 10 ton'luk kedi arabası

20t + 5t / 10t

Toplam 25 t, vincin maksimum yük taşıma kapasitesi

SADECE, KISMI YÜK ARALIĞINA SAHİP VINÇLERDE

Bu kısım sadece, ana kiriş (gezer köprü vincinde), vinç kolu (döner vinçte), vinç kirişi (HB vincinde) veya kedi arabası yürüme yolu (tek raylı kedi arabası yürüme yolunda), farklı maksimum yük taşıma kapasitesine sahip farklı kısımlara ayrılmış ise, geçerlidir.



KISMI YÜK ARALIKLARINDA YÜKÜN DÜŞMESİ NEDENİYLE TEHLİKE!



Vinç, kedi arabasının konumuna bağlı olarak, farklı maksimum yük taşıma kapasitesine sahiptir. Maksimum yük taşıma kapasitesi aşıldığında, vinç ve taşıyıcı yapı hasar görebilir.

Bu yüzden yükler düşebilir ve insanlar yaralanıp ölebilir!

Kedi arabasının o an bulunduğu kısmi yük aralığının maksimum yük taşıma kapasitesini dikkate alın. Maksimum yük taşıma kapasitesini aşmayın!

Ana kirişteki (gezer köprü vincinde), vinç kolundaki (döner vinçte), vinç kirişindeki (HB vincinde) veya kedi arabası yürüme yolundaki (tek raylı kedi arabası yürüme yolunda) tek tek bölgelerin maksimum yük taşıma kapasiteleri, dikey çizgiler ile birbirinden ayrılmıştır. Çizgiler arasında, kısmi yük aralığına ait ilgili maksimum yük taşıma kapasitesi belirtilmiştir.



AĞIR YÜK BAĞLAMA ARAÇLARI KULLANILDIĞINDA YÜKÜN DÜŞMESİ NEDENİYLE TEHLİKE!



Yük bağlama aracının (örn. traversler) ağırlığı, çok yüksek olabilir ve böylece vincin maksimum yük taşıma kapasitesini düşürebilir.

Ağırlık göz önünde bulundurulmazsa, vincin maksimum yük taşıma kapasitesi aşılabılır ve bunun sonucunda yük düşebilir ve insanlar yaralanabilir veya ölebilir.

Vinç operatörü, bir yükün vinç ile kaldırılıp kaldırılamayacağına karar verirken, yük bağlama aracının ağırlığını göz önünde bulundurun.

SADECE İKAZ CİHAZI İLE DONATILMIŞ VINÇTE

Bu kısım sadece vinç, bir ikaz cihazına (örn. klakson veya çan) sahip ise, geçerlidir.



UYARI VERİLMEDİĞİNDE İNSANLAR İÇİN TEHLİKE!



Bilhassa vinç operatörü vinçte olmadığına (örn. telsizle kumandada), etrafta bulunan kişiler, vincin kullanıldığını tam olarak anlayamazlar.

Böyle bir durumda, tehlikeli durumlar oluşabilir ve insanlar ölebilir veya yaralanabilirler.

İkaz cihazını (örn. klakson veya çan) kullanarak, etraftaki kişileri havada asılı yüke karşı uyarın.



YÜK YANA DOĞRU ÇEKİLDİĞİNDE KEDI ARABASININ DÜŞMESİ NEDENİYLE TEHLİKE!



Asılı bir yük yana yatık şekilde (örn. zemin üzerinde) çekildiğinde, kedi arabası, yanal kuvvetlerin etkisiyle devrilebilir ve aşağıya düşebilir. Kedi arabası ayrıca, eğik şekilde hareket eden halat ya da zincir yüzünden hasar görür.

Bu yüzden yük veya vinç düşebilir ve insanlar yaralanabilir veya ölebilir.

Yükü daima dikey konumda yukarıya kaldırın! Araç veya vagon çekmeyin!



YÜKÜN KOPMASI HALİNDE KEDI ARABASININ DÜŞMESİ NEDENİYLE TEHLİKE!



Sıkı bir şekilde yerine oturmuş veya sıkışmış bir yük (örn. paslanıp yapışmış veya cıvata ile tutturulmuş bir parça) ani bir şekilde koptuğunda, kedi arabası, ani hareket ile yükün birdenbire çözülmesi sonucu aşağıya düşebilir.

Böyle bir durumda, insanlar ölebilir veya yaralanabilirler!

Yükü, vinç ile aniden çekip koparmayın.



BİR YÜKÜN BIRAKILMASI HALİNDE KEDI ARABASININ DÜŞMESİ SONUCU TEHLİKE!



Bir yük, yük kancasına, kaldırma takımı veya yük bağlama aracı üzerine yukarıdan bırakılmak suretiyle vinç ile tutulduğunda (örn. bir parça gevşek şekilde asılır ve ardından sökülür ise), kedi arabası, şiddetli ve ani hareket sonucu, aşağıya düşebilir.

Böyle bir durumda, insanlar ölebilir veya yaralanabilirler!

Düşen bir yükü tutmayın!



**YÜKÜ DÖNDÜRÜRKEN KEDI
ARABASININ DÜŞMESİ
NEDENİYLE TEHLİKE!**



Yük, kaldırma takımına veya yük bağlama aracına asılı iken döndürülürse veya çevrilirse, aniden devrilebilir. Şiddetli ve ani hareket sonucu kedi arabası, aşağı düşebilir.

Böyle bir durumda, insanlar ölebilir veya yaralanabilirler!

Sadece vince yükleri çevirmek için öngörülmüş bir yük bağlama aracı takılı olduğunda yükü çevirin.



**KIŞILARIN TAŞINMASI HALİNDE
İNSANLAR İÇİN TEHLİKE!**



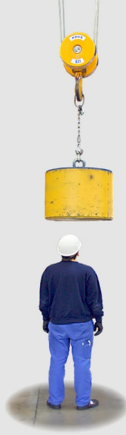
Vinç, insanların emniyetli bir şekilde taşınması için gerekli olan emniyet tertibatları ile donatılmamıştır.

O nedenle taşıma işlemi sırasında insanlar aşağı düşüp ölebilir veya yaralanabilir.

Yük ile birlikte veya tek başına insan kaldırmayın! İnsanlar, yükün veya bir yük bağlama aracının içine girdiğinde (örn. bir kafes sandığa bindiklerinde veya bir traversin üstüne oturduklarında) yükü kaldırmayın.



YÜKÜN DÜŞMESİ SONUCU INSANLAR İÇİN TEHLİKE!



Yük, doğru şekilde bağlanmadığında veya kaldırma takımında kopma meydana geldiğinde, yük aşağı düşebilir.

Böyle bir durumda, insanlar ölebilir veya yaralanabilirler!

Vince asılı bir yükü, insanların üzerinden geçecek şekilde taşımayın.



YÜKÜN SALLANMASI NEDENİYLE INSANLAR İÇİN TEHLİKE!



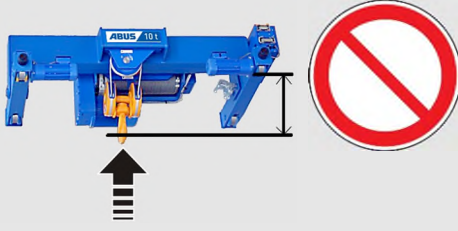
Yük, bir o yana bir bu yana sallanması durumunda, güvenli şekilde kontrol edilemez.

Böyle bir durumda, yük insanlara çarpabilir ve insanları yaralayabilir veya öldürebilir!

Vinci hareket ettirme ve kedi arabasını hareket ettirme sırasında, yükün aşırı şekilde ileri geri sallanmasını önleyin. Hafifçe vurmalı işletim modunda çalışmaktan (butonlara birkaç defa hızlı şekilde ve arka arkaya basma işlemi) kaçının.



KALDIRMA SINIRLAYICISININ BOZULMASI HALİNDE YÜKÜN DÜŞMESİ NEDENİYLE TEHLİKE!



Kaldırma üst konum sınırlayıcısı (halatlı palangada) ve kayıcı kavrama düzeni (zincir palangasında) düzenli kullanım sonucunda hasar görebilir ve yük kancası fazla yükseğe veya fazla aşağıya hareket ettirildiğinde çalışmayabilir.

Bu yüzden vinç hasar görebilir ve yük düşebilir ve insanlar yaralanabilir veya ölebilir.

Kaldırma sınırlayıcısını veya kayıcı kavrama düzenini, planlı olarak veya işletme sırasında devreye almayın.

Uyarı

İşletme sırasında, en yüksek veya en düşük kanca konumunun yakınında çalışılması gerekiyorsa, kaldırma sınırlayıcısında olası hasarları önlemek için düzenli olarak kontrol edilmesi gereken, ek bir yedek sınırlayıcı kullanılmalıdır.



VİNCİN YANLIŞLIKLILA ÇALIŞTIRILMASI HALİNDE İNSANLAR İÇİN TEHLİKE!



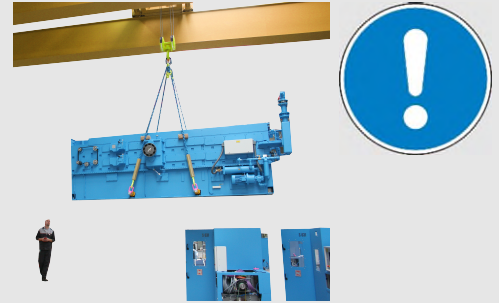
Bir yükte veya bir yük ile çalışırken vincin yanlışlıkla başka bir vinç operatörü tarafından kumanda edilmesi halinde vinç istem dışı hareket eder.

Bu nedenle tehlikeli durumlar ve yaralanmalar meydana gelebilir.

Bir yük asılı durumdayken asılı butonlu kumandayı veya vericiyi elinizde veya elle ulaşılabilir bir yerde tutun. Asılı butonlu kumandanın hareket ettirilebilir kontrol ünitesinde kayıp gitmesine engel olun. Vericiyi bırakmayın.



VİNC OPERATÖRÜNÜN GÖRÜŞÜ KISITLANDIĞINDA İNSANLAR İÇİN TEHLİKE!



Vinç operatörünün, yükü mükemmel şekilde görememesi halinde, yük insanlara çarpabilir ve öldürebilir veya yaralayabilir.

Vinci sadece yük, vinç ve çalışma alanı tamamıyla görünüyorsa çalıştırın veya bir işaretçi eşliğinde çalışın.

BİR YÜKÜN KANCAYA ASILMASINDA GÜVENLİĞE YÖNELİK UYARILAR



EL KİTAPLARINI DIKKATE ALIN!

Burada anlatılan konuların yanı sıra, birlikte teslim edilen diğer el kitaplarındaki "Güvenliğe ilişkin uyarılar" bölümündeki tüm bilgiler de geçerlidir.



YÜKÜN KANCAYA YANLIŞ ASILMASI SONUCU YÜKÜN DÜŞMESİ NEDENİYLE TEHLİKE!



Zincir palangasındaki zincir veya halatlı palangadaki halat, kaldırma takımı değildir. Zincir ve palanga, katlandıklarında veya keskin kenarlardan geçirildiklerinde, hasar görürler.

Bu yüzden zincir veya halat kopabilir, yük düşebilir ve insanlar yaralanabilir veya ölebilir.

Zincir palangasındaki zinciri veya halatlı palangadaki halatı, yükün etrafına dolamayın ve bu şekilde kaldırmayın. Bunlar her zaman düz bir hat oluşturacak şekilde olmalıdır. Bunun yerine, uygun bir kaldırma takımı veya yük bağlama aracı kullanın!



KANCA EMNİYET MANDALININ AÇIK OLMASI SONUCU YÜKÜN DÜŞMESİ NEDENİYLE TEHLİKE!



Kanca emniyet mandalı kapatılmazsa, kaldırma takımı veya yük bağlama aracı, yanlışlıkla yük kancasından kayabilir.

Bu yüzden yükler düşebilir ve insanlar yaralanıp ölebilir!

Kaldırma takımını veya yük bağlama aracını, tümüyle yük kancasına takarak asın ve yük kancasını emniyete almak için kanca emniyet mandalının geri yaylanmasını sağlayın.



KALDIRMA TAKIMININ AŞIRI ZORLANMASI SONUCU YÜKÜN DÜŞMESİ NEDENİYLE TEHLİKE!



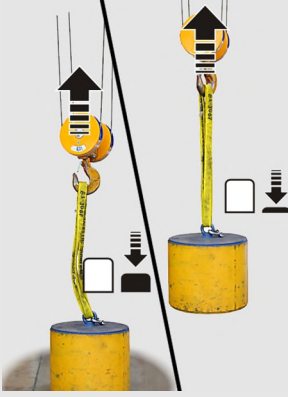
Kaldırma takımının maksimum yayılma açısı veya maksimum yük taşıma kapasitesi aşıldığında, kaldırma takımında kopma meydana gelebilir.

Bu yüzden yükler düşebilir ve insanlar yaralanıp ölebilir!

Kaldırma takımının maksimum yayılma açısını ve maksimum yük taşıma kapasitesini dikkate alın.



YÜKÜN ANI HAREKETLE KALDIRILMASI HALİNDE YÜKÜN DÜŞMESİ NEDENİYLE TEHLİKE!



Yükün, zeminden yüksek kaldırma hızında kaldırılması sırasında söz konusu olan ani hareket sonucu, vince yüksek oranda yükleme uygulanır ve vinç, aşırı yüklenmeye maruz kalabilir. Kaldırma takımı, gevşek şekilde aşağı sarktığı anda ve doğrudan yüksek kaldırma hızına geçildiğinde, bu ani hareket daha da güçlenir.

Bu ani hareket sonucu kaldırma takımında kopma meydana gelebilir veya vinç hasar görebilir, yük düşebilir ve insanlar yaralanabilir veya ölebilir.

Yükü, kaldırma takımı, sıkı şekilde gerilmiş konuma gelene ve yük serbest şekilde asılı olduğu bir konuma gelene kadar, düşük kaldırma hızında zeminden kaldırın. Bu durum sağlandıktan sonra, gerektiğinde, yüksek kaldırma hızında kaldırma işlemi yapın.



ZİNCİRİN SIKIŞMASI HALİNDE YÜKÜN DÜŞMESİ NEDENİYLE TEHLİKE!



Zincir palangasının zinciri gevşek durumdayken yükün kaldırılması halinde yük, alt palangada sıkışabilir. Bu durumda yük döndürülürken çözülabilir. Bu yüzden yükler düşebilir ve insanlar yaralanıp ölebilir!

Zincir gevşek duruyorsa kaldırma işlemini düşük kaldırma hızıyla gerçekleştirin ve zinciri, düz olana kadar alt palangadan geçirin. Yükü sadece zincir düz ilerliyorsa kaldırın.



DENGESİZ YÜKLENMİŞ ÇİFTLİ KANCADA YÜKÜN DÜŞMESİ NEDENİYLE TEHLİKE!



Çiftli kancanın tek tarafına yük konulması halinde yüklü olan tarafa doğru eğilir veya hasar görebilir. Kanca miline yük binerse, yük kancası hasar görebilir. Bunun sonucunda kaldırma takımı yük kancasından kayabilir ve yük düşebilir, insanlar yaralanabilir veya ölebilir.

Çiftli kancanın iki tarafına simetrik ve eşit şekilde yük yükleyin. Kanca miline yük yüklemeyin (örn. tekli kaldırma takımını kanca milinin etrafına asmayın). Yükü her zaman çiftli kancanın iki kancasına asın, çiftli kancanın tek kancasına yük yüklemeyin.



UYGUN OLMAYAN YÜK BAĞLAMA NOKTASINA SAHİP YÜK BAĞLAMA ARACI NEDENİYLE TEHLİKE!



Yük kancası, kanca tabanına yük binecek şekilde tasarlanmıştır. Yük kancasına uygun olmayan yük bağlama noktasına sahip yük bağlama aracı asıldığında (örn. yük, kanca tabanına oturmayacak kadar geniş) yük kancası deforme olabilir ve hasar görebilir. Bu yüzden yük kancası kırılabilir ve yük düşebilir, insanlar yaralanabilir veya ölebilir.

Yük bağlama aracını, yük bağlama noktası kanca tabanına oturacak ve yük kancasında çapaklardan veya kenarlardan kaynaklanan deformasyon olmayacak şekilde seçin.



KALDIRMA TAKIMININ ÇOK KÜÇÜK OLMASI NEDENİYLE TEHLİKE!



Yük bağlama noktası fazla küçük olan bir kaldırma takımı, yük kancasına asıldığında kaldırma takımı deforme olabilir, kaldırma sırasında yük kancasından kayabilir veya yük kancası bükülebilir. Bu yüzden yük kancası kırılabilir ve yük düşebilir, insanlar yaralanabilir veya ölebilir.

Yük bağlama aracını, yük bağlama noktası kanca tabanına oturacak şekilde seçin. Kaldırma takımını kanca ucuna asmayın.

İKİ KEDİ ARABASI İLE VEYA TANDEM İŞLETİMDE ÇALIŞMAYA İLİŞKİN GÜVENLİK BİLGİLERİ



EL KİTAPLARINI DIKKATE ALIN!

Burada anlatılan konuların yanı sıra, birlikte teslim edilen diğer el kitaplarındaki "Güvenliğe ilişkin uyarılar" bölümündeki tüm bilgiler de geçerlidir.



TANDEM İŞLETİM NEDENİYLE İNSANLAR İÇİN TEHLİKE!

Tandem işletiminde vinçlerle veya birlikte işletilen iki kedi arabası ile çalışmak esas olarak bir risktir.

Tandem işletiminde veya birlikte işletimde yükü, vinçleri ve çalışma alanını iyice gözetleyin! Gerekli olduğunda talimat verecek bir işaretçi ile çalışın! Yükü yalnızca gerektiği kadar kaldırın. Çalışma alanında bulunan insanları uyarın.



EĞİK DURMASI SONUCU YÜKÜN DÜŞMESİ NEDENİYLE TEHLİKE!

Bir yükün tandem işletim kontrol düzenine sahip iki vinç ile veya birlikte işletilen iki kedi arabası tarafından taşınması halinde yükün eğik durması tehlikesi söz konusu olabilir (örn. bir vincin veya bir kedi arabasının devre dışı kalması, istem dışı hız farkları,... nedeniyle).

Eğik durması nedeniyle yük, güce bağlı kancaya asmada kayıp düşebilir ve insanlar yaralanabilir hatta ölebilir.

Yükü, şekline göre kancaya asın ve yükün eğik durması halinde kaymasını önleyecek yük bağlama araçları kullanın.



TEK VINÇ İŞLETİM MODUNUN YANLIŞLIĞI HALİNDE YÜKÜN DÜŞMESİ NEDENİYLE TEHLİKE!

Her iki kedi arabasına veya her iki vince ortak yük asılmış ise ve yanlışlıkla kedi arabalarından veya vinçlerden sadece biri hareket ettiriliyorsa, yük, büyük ihtimalle yük kancasında güvenli şekilde asılı değildir ve aşağı düşebilir, insanlar yaralanabilir veya ölebilir.

Son derece dikkatli çalışın. İtinallilik bir şekilde vinçler ve kedi arabaları arasında geçiş yapın. Geçiş yaparken, kedi arabalarının/vinçlerin tek vinç işletim modunda kullanılmadığından emin olun.



EKSİK EĞİTİM NEDENİYLE İNSANLAR İÇİN TEHLİKE!

Tandem işletiminde yüklerin iki vince (veya birlikte işletilen iki kedi arabasına) doğru şekilde bağlanması ve yüklerin güvenli şekilde kaldırılması ve hareket ettirilmesi için özel mesleki bilgi gereklidir, aksi takdirde ölümlerle sonuçlanabilecek kazalar meydana gelebilir.

Vinç ile tandem işletiminde (veya birlikte işletilen iki kedi arabası ile) çalışan kişiler (örn. vinç operatörü ve yükü vinç kancasına tespit eden eleman), önceden vincin kullanılması konusunda eğitim görmüş olmalıdır. Bu eğitim verme işleminden işletici firma sorumludur. Eğitim, diğerlerinin yanında bu el kitabı aracılığıyla verilmelidir. Bu eğitimin yazılı olarak tutanağa geçirilmesi faydalı olacaktır.



YÜKÜ ÇEVİRİRKEN INSANLAR İÇİN TEHLİKE!

Yüklerin iki kedi arabası veya iki vinç ile döndürülmesi halinde (bir kaldırma tertibatı kaldırır, diğeri indirir), kaldırma tertibatlarından birine dururken veya indirirken de fazla yük binebilir. Bu fazla yük, aşırı yüke karşı emniyet tertibatı tarafından tespit edilmez. O nedenle ölümle sonuçlanabilecek kazalar meydana gelebilir.

İki kedi arabalı vinçleri veya tandem işletimini sadece konumu değişmeyen yükleri taşımak için kullanın. Yükleri döndürmeyin veya devirmeyin.

Uyarı

Vinçle yükler döndürülecekse, ek fonksiyonlara sahip bir aşırı yüke karşı emniyet tertibatı ve ek bir vinç donanımı gerekli olabilir. Her halükarda işletici firma tarafından bağımsız bir tehlike analizi yapılmalı ve vinç operatörüne özel eğitim verilmelidir.



EĞİK ÇEKMEDE INSANLAR İÇİN TEHLİKE!

Yüklerin iki kedi arabası veya iki vinç ile döndürülmesi halinde halatlar, halatlı palanga ve yük arasından eğik geçebilir. Böyle bir durumda halatlı palanga hasar görebilir ve ölümle sonuçlanabilecek kazalar meydana gelebilir.

İki kedi arabalı vinçleri veya tandem işletimini sadece konumu değişmeyen yükleri taşımak için kullanın. Halat eğik ilerlememelidir!

Uyarı

Vinçle yükler döndürülecekse, ek bir vinç donanımı gerekli olabilir. Ancak o zaman da halatın eğik ilerlememesi gerekir.

VİNÇTE HASARIN ÖNLENMESİ

Vincin uzun bir kullanım ömrü için önemli olan bu uyarıları dikkate alın.



HAFİFÇE VURMALI İŞLETİM MODU SÖZ KONUSU DEĞİL!

Bir yük kesin bir şekilde pozisyonlandırmak için, hafifçe vurmalı işletim modunda (butonlara birkaç defa hızlı şekilde ve arka arkaya basma işlemi) çalışmayın.

Bunun yerine, ağır hareket hızını ya da düşük kaldırma hızını kullanın (butona yarıya kadar basın).



VINCI, EMNİYET TAMPONU ÜZERİNE SÜRMİYİN!

Emniyet tamponları, tüm hareket enerjisini emebilecek şekilde tasarlanmıştır. Buna rağmen, emniyet tamponuna çarpma, bir aşırı durum teşkil eder ve vinci ve tüm taşıyıcı yapıyı yüksek oranda yüklenmeye maruz bırakır.

- Gezer köprü vincinde: Vinci, emniyet tamponu ile vinç yürüme yolunun bitiş kısmına sürmeyin.
- Gezer köprü vincinde: Kedi arabasını, ana kirişin bitiş kısmına çarpacak şekilde sürmeyin.
- Gezer köprü vincinde: Vincin, başka bir vince çarpacak şekilde sürülmesini önleyin.
- Döner vinçte: Vinç kolunu, dönme alanının sonundaki emniyet tamponuna çarpacak şekilde hareket ettirmeyin.
- Döner vinçte: Kedi arabasını, vinç kolundaki emniyet tamponuna çarpacak şekilde sürmeyin.
- HB vincinde: HB vincini, vinç yürüme yolunun bitiş kısmına kadar sürmeyin.
- HB vincinde: Kedi arabasını, vinç kirişinin bitiş kısmına kadar sürmeyin.
- Birden fazla kedi arabası varsa: Kedi arabalarını birbirine karşı hareket ettirmeyin.



ALİŞİLMİŞİN DIŞINDA GÜRÜLTÜ DUYULDUĞUNDA VE NORMAL OLMAYAN VİNÇ DAVRANIŞI SÖZ KONUSU OLDUĞUNDA, İLGİLİLERE BİLDİRİN!

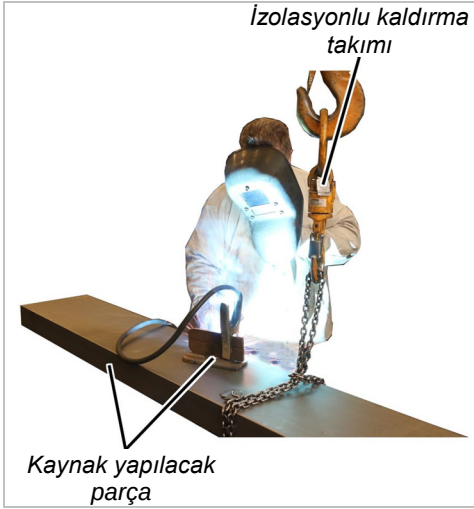
Vincin işletilmesi sırasında, alışılmışın dışında gürültüye ve normal olmayan vinç davranışına dikkat edin.

Alışılmışın dışında gürültü ve vincin normal olmayan davranışı, arızalara ve aşınma durumlarına işaret ederler.

Hasar veya sorunlar söz konusu olduğunda, vinçte çalışmayın ve bu durumu iş arkadaşlarınıza ve amirlerinize bildirin. Gerektiğinde, vinci durdurun.



KAYNAK YAPARKEN İZOLASYONLU KALDIRMA TAKIMLARI KULLANIN!



Vinç, kaynak yapılacak parçaları tutmak için kullanılacaksa, mutlaka izolasyonlu bir kaldırma takımı (örn. izolasyonlu helezon engelleyici, iletken olmayan malzemeden yapılmış yuvarlak sapan) kullanın.

Aksi takdirde kaynak akımı vinç üzerinden akabilir ve elektrikli kontrol düzenine, halata ve yataklara zarar verebilir.

ACIL DURDURMA



EL KİTAPLARINI DIKKATE ALIN!

Burada anlatılan konuların yanı sıra, birlikte teslim edilen diğer el kitaplarındaki "Acil Durdurma" bölümündeki tüm bilgiler de geçerlidir.

Resimlerde asılı butonlu kumandadaki acil durdurma butonu gösterilmiştir. Telsizle kumandadaki acil durdurma fonksiyonu, vinçteki çalışma şekline pek de farklı değildir.

Ayrıca bakınız ABURemote el kitabı.

Asılı butonlu kumandaya sahip vinç ile tehlikeli durumlar yaşandığında:



Acil durdurma düğmesine basın.

- Vinç, derhal frenleme yapıyor; yük kancası, duruyor.
- İki kedi arabası birlikte işletildiğinde: İki kedi arabası anında frenlenir ve durur.
- Tandem işletimde: İki vinç anında frenlenir ve durur.

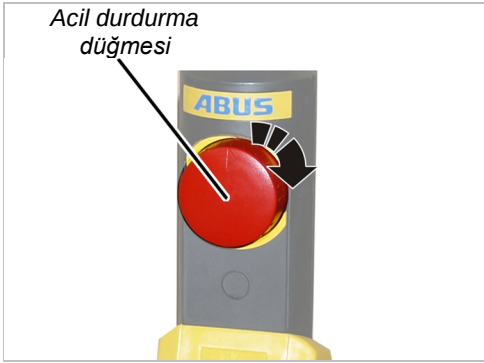
Tehlikeli durum giderildiğinde:



TEK VİNÇ İŞLETİM MODUNUN YANLIŞLIKLILA DEVREYE ALINMASI HALİNDE YÜKÜN DÜŞMESİ TEHLİKESİ!

Telsizle kumandaya bağlı olarak tandem işletimi veya iki kedi arabasının birlikte işletimi, çalıştırıldıktan sonra artık etkin değildir. Bu durumda ortak yük yanlışlıkla sadece bir vinç veya bir kedi arabası tarafından taşınabilir ve düşebilir ve insanlar ölebilir veya yaralanabilir.

Acil durdurmadan sonra tandem işletiminin veya iki kedi arabasının birlikte işletiminin etkin olup olmadığını kontrol edin.



- ➔ Asılı butonlu kumanda varsa: Acil durdurma düğmesini, bir çeyrek tur saat yönünde çevirin.
- ➔ Telsizle kumanda varsa: Telsizle kumandanın vericisini açın ve alıcıda sisteme giriş yapın. ABURemote el kitabına bakınız.
- ➔ Doğru kedi arabasının seçili olup olmadığını ya da iki kedi arabasının birlikte işletiminin veya tandem işletiminin etkin olup olmadığını kontrol edin. ABURemote el kitabına bakınız.

- Vinç kullanıma hazırdır.
- Acil durdurma düğmesinin kilidi açıldıktan sonra vinç otomatik olarak hareket etmeye başlamaz.

Her zamanki gibi vinci hareket ettirme, kedi arabasını hareket ettirme, kaldırma işlemi/indirme işlemi butonlarına basılmalıdır.

ÇALIŞMAYA BAŞLAMADAN ÖNCE KONTROL ETME VE AÇMA İŞLEMİ

Vinç ile çalışmaya başlamadan önce, aşağıdaki noktaları kontrol edin. Hasar veya sorunlar söz konusu olduğunda, vinçte çalışmayın ve bu durumu iş arkadaşlarınıza ve amirlerinize bildirin.



EL KİTAPLARINI DIKKATE ALIN!

Burada anlatılan konuların yanı sıra, birlikte teslim edilen diğer el kitaplarındaki "Çalışmaya başlamadan önce kontrol işlemleri ve Çalıştırma" bölümündeki tüm bilgiler de geçerlidir.

VİNCİN DIŞ KISIMLARININ KONTROL EDİLMESİ



Birlikte teslim edilen tüm el kitaplarında, vinci çalıştırmadan önce, daha başka noktaların da kontrol edilmesi gerekip gerekmediğinden emin olun.

- Vinçte veya aksesuarda hasar fark ediliyor mu (örn. pas, gevşek parçalar, sızan yağ, eksik vidalar, ...)?

Kanca emniyet mandalı



- Yük kancası genel anlamda iyi durumda mı?
- Yük kancası döndürülebiliyor mu?
- Yük kancası devrilebiliyor mu?
- Kanca emniyet mandalı iyi durumda ve rahat hareket ediyor mu?
- Kanca emniyet mandalı tamamen kapanıyor mu?

SADECE HALATLI PALANGADA

- Tüm halatta hasar mevcut olup olmadığını kontrol edin. Burada gösterilen hasarlar veya benzeri hasarlar, halatta görülmemelidir.

Hasarlara örnekler:



Halatın tel dokusu açılmış. Halatın iç kısmındaki bükülü tel demetleri görülüyor.



Halatta ilmekler oluşmuş.



Halat içinde bir kıvrım var. Bu kıvrım, dıştan zorlanma sonucu halata kuvvet uygulandığında oluşur.



Halatın belli bir noktasında yassılaşma var. Bu durum, halatın ezilmesi veya sıkışması sonucu meydana gelir.



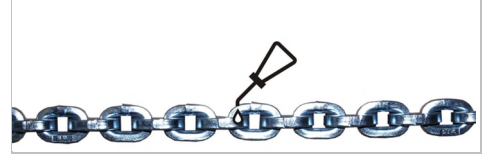
Halatta bir "kuş kafesi" halat hasarı meydana gelmiş. Bu "kuş kafesi", halatın yüksek oranda zorlama eşliğinde döndürülerek açılması sonucu oluşur.



Halatta, tirbuşon şeklinde deformasyon mevcut.

- Halatta gözle görülür tel kopması olup olmadığını kontrol edin. Halatta gözle görülür tel kopması mevcut olduğunda, vinç ile çalışmayın. Ayrıntılı periyodik halat bakımı ve kontrolü işlemi yaptırın. Bakınız "ABUS vinçleri için genel ürün el kitabı".

SADECE ZİNCİR PALANGASINDA



- Zincir, sıvı yağla mı yağlanmış?

- Tüm zincirde hasar mevcut olup olmadığını kontrol edin. Burada gösterilen hasarlar veya benzeri hasarlar, zincirde görülmemelidir.

Hasarlara örnekler:



Zincir halkası çok aşınmıştır.



Zincir halkası, mekanik olarak hasar görmüştür.

ÇALIŞTIRMA İŞLEMİ

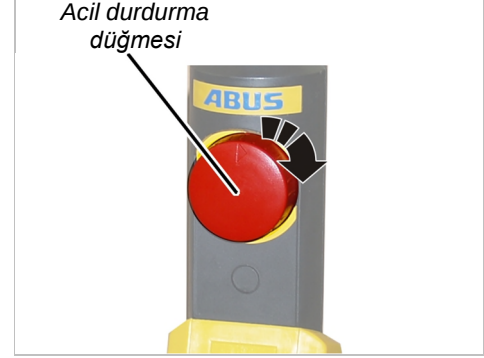
- Birlikte teslim edilen tüm el kitaplarında, vincin çalıştırılması sırasında, daha başka noktaların da dikkate alınması gerekir gerekmediğinden emin olun.



- Sadece, vinç tertibatı bir şebeke kesicisine sahip olduğunda: Komple vinç tertibatını, şebeke kesicisi ile açın.
- Vinç çalışır.
 - Nokta matris LED göstergeli ABUControl varsa: Nokta matris LED göstergede önce "WAITING" ve ardından başlatma işlemine dair artan bir yüzdelik değer görüntülenir.
- ABUControl veya ABULiner varsa: ABUControl veya ABULiner vinç kontrol düzeni çalışmaya başlayana kadar yaklaşık 30 saniye bekleyin.
- Nokta matris LED göstergeli ABUControl varsa: Nokta matris LED göstergede "F0001 Standby" (F0001 Bekleme) mesajı görüntülenir. Vinç artık çalışmaya hazırdır.

SADECE ASILI BUTONLU KUMANDA OLDUĞUNDA

ACIL DURDURMA DÜĞMESİNİN KILIDININ AÇILMASI



- Acil durdurma düğmesini, bir çeyrek tur saat yönünde çevirin.
- Vinç kullanıma hazırdır.

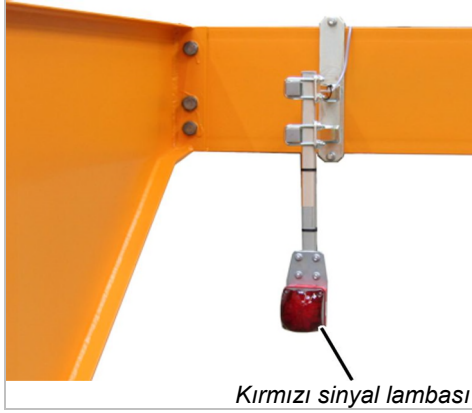
SADECE TELSİZ KUMANDA OLDUĞUNDA

SISTEME GİRİŞ

- Telsiz kumandanın vericisini açın ve alıcıda sisteme giriş yapın.
- ABURemote el kitabına bakınız.
- Vinç kullanıma hazırdır.

SADECE TELSİZLE KUMANDA İÇİN SINYAL LAMBASI OLDUĞUNDA

Verici etkinleştirilince:



- Kırmızı sinyal lambası yanar.
Bu sayede çevredeki insanlar, vinçte bir vericinin giriş yaptığını ve her an hareket edebileceğini anlar.

ACIL DURDURMA DÜĞMESİNİN, KALDIRMA TERTİBATI TAHRİK DÜZENİNİN, BU TAHRİK DÜZENİNDEKİ FRENİN KONTROL EDİLMESİ

Çalışmaya başlamadan önce kontrol edin:

- ➔ Kaldırma butonuna sonuna kadar basın.
- Yük kancası, yukarı doğru hareket eder.
- ➔ Acil durdurma düğmesine basın.
- Yük kancası, daha fazla yukarıya hareket etmez.
- Fren, 'tak' diye bir ses çıkarır ve yük kancası derhal frenlenir ve durur.
- Acil durdurma düğmesi, kaldırma tertibatı tahrik düzeni ve bu tahrik düzenindeki fren, şimdi işlev yönünden kontrol edilmiştir.
- ➔ Vinci, asılı butonlu kumandayı veya telsizle kumandayı kullanarak yeniden açın.

HAREKET TAHRİK DÜZENLERİNİN VE BU DÜZENLERİN FRENLERİNİN KONTROL EDİLMESİ

Çalışmaya başlamadan önce kontrol edin:

- ➔ Kedi arabasını hareket ettirme düzeninin ve vinci hareket ettirme düzeninin butonuna sonuna kadar basın.
- Kedi arabası ve vinç, ilgili yöne doğru hareket eder.
- ➔ Acil durdurma düğmesine basın.
- Kedi arabası ve vinç, artık hareket etmezler.
- Frenler, 'tak' diye bir ses çıkarır, kedi arabası ve vinç derhal frenlenir ve durur.
- Hareket tahrik düzenlerinin ve bu düzenlerin frenleri şimdi işlevleri yönünden kontrol edilmiştir.
- ➔ Vinci, asılı butonlu kumandayı veya telsizle kumandayı kullanarak yeniden açın.

SADECE, ELEKTRİKLİ DÖNME DÜZENİNE SAHİP DÖNER VINÇLERDE

DÖNDÜRME TAHRİK DÜZENİNİ KONTROL EDİN

Çalışmaya başlamadan önce kontrol edin:

- ➔ Döndürme butonuna sonuna kadar basın.
- Vinç, ilgili yöne doğru hareket eder.
- ➔ Acil durdurma düğmesine basın.
- Vinç, artık yana dönmüyor ve yavaşça duruyor.
- Döndürme tahrik düzeni, bir frene sahip değildir; bu sebepten dolayı vinç, yavaşça dönme hareketi yapar.
- Şimdi, döndürme tahrik düzeninin işlevi kontrol edilmiştir.
- ➔ Vinci, asılı butonlu kumandayı veya telsizle kumandayı kullanarak yeniden açın.

SADECE HALATLI PALANGADA VE MEKANİK KALDIRMA SINIR ANAHTARINA SAHİP ZİNCİR PALANGASINDA

KALDIRMA SINIRLAYICISININ KONTROL EDİLMESİ

Çalışmaya başlamadan önce kontrol edin:

- ➔ Kaldırma butonuna yarı oranında basın ve yük kancasını düşük kaldırma hızında tamamen yukarıya hareket ettirin.
- Yük kancası, en yüksek kanca konumunda durur.
- Kaldırma üst konum sınırlayıcısının fonksiyonu şimdi kontrol edildi.

SADECE İKİZ KALDIRMA TERTİBATI OLDUĞUNDA

Uyarı:

Her çalışma başlangıcında kaldırma üst konum sınırlayıcısının kontrol edilmesiyle halat tamamen sarılır. Bu sayede halat, her iki halat tamburuna eşit şekilde dağıtılmış olur. Bu şekilde arızasız işletim garanti edilir.

Halat, düzenli olarak her iki halat tamburuna eşit şekilde sarılmazsa, halat eşitsiz bir şekilde dağıtılmış olabilir ve bu nedenle bir halat tamburundaki halat tamamen sarılmışken diğeri henüz tamamen sarılmamış olabilir.

SADECE, ELEKTRONİK KALDIRMA SINIR ANAHTARINA SAHİP ZİNCİR PALANGASINDA

ANAHTARLAMA NOKTALARININ KONTROL EDİLMESİ

Çalışmaya başlamadan önce kontrol edin:

- ➔ Yük kancasını, ayarlanmış olan ilgili anahtarlama noktalarına kadar hareket ettirin.
- Zincir palangası, artık ilgili yönde hareket etmez.

SADECE, KALDIRMA SINIR ANAHTARI OLMAYAN ZİNCİR PALANGASINDA

Zincir palangası, bir kayıcı kavrama düzenine sahiptir. Yük kancası, en yüksek kanca konumunda gövdenin alt kısmına çarptığında, zincir palangasında hasar oluşmasını önler.



YÜK DÜŞME TEHLİKESİ!

En yüksek kanca konumuna yaklaşıldığında uzun vadede kayıcı kavrama düzeni hasar görür. Bu yüzden yük düşebilir ve insanlar yaralanabilir veya ölebilir.

Yük kancasını hiçbir zaman, kayıcı kavrama düzeni devreye alınacak kadar yukarıya veya aşağıya hareket ettirmeyin.



Bu sebepten dolayı, kayıcı kavrama düzenini, çalışmadan önce de kontrol edin.

HAREKET SINIRLAYICI ANAHTARIN KONTROL EDİLMESİ

Çalışmaya başlamadan önce kontrol edin:

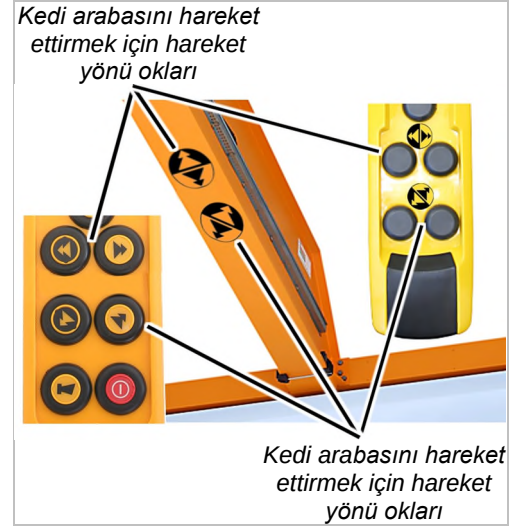
- ➔ Önceden durdurma tertibatını kontrol edin:
 - Gezer köprü vinci: Vinci, yüksek hızda vinç yürüme yolunun bitiş kısmına kadar hareket ettirin.
 - Gezer köprü vinci: Kedi arabasını, yüksek hareket hızında, ana girişin bitiş kısmına kadar hareket ettirin.
 - İki kedi arabası olduğunda: Kedi arabalarını sırayla yüksek hareket hızında ilgili diğer kedi arabasına kadar hareket ettirin.
 - Tek raylı kedi arabası yürüme yolunda: Kedi arabasını, yüksek hareket hızında, kedi arabası yürüme yolunun bitiş kısmına kadar hareket ettirin.
- Bitiş kısmına çok az kala vinç (kedi arabası) frenleme yapar ve düşük hareket hızında hareket etmeye devam eder.
- ➔ Son konum durdurma tertibatını kontrol edin:
 - Gezer köprü vinci: Vinci, vinç yürüme yolunun bitiş kısmına kadar hareket ettirin.
 - Gezer köprü vinci: Kedi arabasını, ana girişin bitiş kısmına kadar hareket ettirin.
 - İki kedi arabası olduğunda: Kedi arabalarını sırayla ilgili diğer kedi arabasına kadar hareket ettirin.
 - Tek raylı kedi arabası yürüme yolunda: Kedi arabasını, kedi arabası yürüme yolunun bitiş kısmına kadar hareket ettirin.
- Bitiş kısmına geldiğinde vinç (kedi arabası), tamamen durana kadar frenleme yapar.
- Vinç (kedi arabası), bitiş kısmına çok az kala durur.

DIĞER IKAZ CİHAZLARI VE EMNİYET TERTİBATLARININ KONTROL EDİLMESİ

Vinç, daha başka ikaz cihazlarına ve emniyet tertibatlarına sahip ise:

- ➔ İkaz cihazlarını kontrol edin.
- ➔ Emniyet tertibatlarını kontrol edin.

VINCI ÇALIŞTIRMAK İÇİN EN UYGUN KONUMUN SEÇİLMESİ



- ➔ Kendi konumunuzu, verici veya asılı butonlu kumanda üzerindeki hareket yönü okları vinç üzerindeki hareket yönü oklarıyla eşleştirecek şekilde seçin.

Sadece telsizle kumanda varsa: Özellikle telsizle kumanda varsa, vinçteki ve vericideki hareket yönü okları, vinç hareketi ve kedi arabası hareketi için doğru butonlara basmaya yardımcı olmaktadır. Vinç operatörünün pozisyonu vinçten bağımsız olduğu için, gerçek ve beklenen hareket yönleri her zaman uyumamaktadır.

ABURemote el kitabına da bakın.

- Hareket yönü oklarının (sarı ve siyah oklar) renkleri, kendi pozisyonundan bağımsız olarak, daima vincin ve kedi arabasının doğru hareket yönünü gösterirler.

KALDIRMA İŞLEMİ VE İNDİRME İŞLEMİ, VINCİ HAREKET ETTİRME, KEDİ ARABASINI HAREKET ETTİRME İŞLEMLERİ

SADECE ASILI BUTONLU KUMANDA OLDUĞUNDA

Asılı butonlu kumanda el kitabına bakın.

SADECE TELSİZ KUMANDA OLDUĞUNDA

ABURemote el kitabına bakınız.

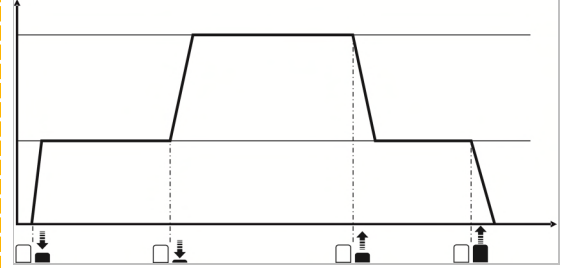
SADECE İKİ KADEMELİ HAREKET PROFİLİ (ABUCONTROL) VE ABUS VİNÇ ELEKTRİĞİ 3 OLDUĞUNDA

Bu bölüm sadece iki kademeli hareket tahrik düzenlerine ve/veya kaldırma tertibatı tahrik düzenlerine (ABULiner hariç) sahip ABUS vinç elektrigi 3'lü vinçler...

... ve ABUControl'lu vinçler için geçerlidir. ABUControl varsa gerektiğinde ABUS KranOS'de hareket profili kumandasında iki kademeli veya kademesiz hareket profili arasında gidilip gelinebilir.

GENEL BAKIŞ

Kaldırma hızı ve hareket hızı iki kademede (yavaş ve hızlı) ayarlanabilir.



YAVAŞ KALDIRMA/İNDİRME/HAREKET ETTİRME

- 
- ➔ Butona hafifçe basın (Kademe 1).
 - Vinç, düşük hızda kaldırır veya indirir.

DAHA HIZLI KALDIRMA/İNDİRME/HAREKET ETTİRME

- 
- ➔ Butona sonuna kadar basın (Kademe 2).
 - Vinç hızlanır ve daha yüksek hızda kaldırır/indirir/hareket eder.

FRENLEME

- 
- ➔ Butonu, yarı oranında bırakın (tekrar Kademe 1'e).
 - Vinç frenlenir ve yeniden düşük hızda kaldırır/indirir/hareket eder.

BULUNULAN YERDE DURULMASI

- 
- ➔ Butonu bırakın.
 - Vinç frenlenir ve durur.

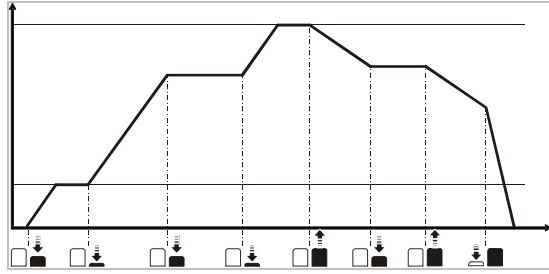
SADECE KADEMESİZ HAREKET PROFİLİ (ABUCONTROL) VE ABULINER'LI ABUS VINÇ ELEKTRİĞİ 3 OLDUĞUNDA

Bu bölüm sadece kademesiz hareket tahrik düzeni ve/veya kaldırma tertibatı tahrik düzeni hızlandırmasına sahip ABUS vinç elektrliği 3'lü vinçler (frekans invertörü ABULiner ile) ...

... ve ABUControl'lu vinçler için geçerlidir. ABUControl varsa gerektiğinde ABUS KranOS'de hareket profili kumandasında iki kademeli veya kademesiz hareket profili arasında gidilip gelinebilir.

GENEL BAKIŞ

Kaldırma hızı ve hareket hızı kademesiz olarak ayarlanabilir.



YAVAŞ KALDIRMA/İNDİRME/HAREKET ETTİRME

- Butona hafifçe basın (Kademe 1).
- Vinç, en düşük hızda kaldırır/indirir/hareket eder.

HIZLANDIRMA

- Butona sonuna kadar basın (Kademe 2).
- Vinç hızlanır.

HIZI SABİT TUTMA

- Butona yine yarım basın (Kademe 1).
- Vinç daha fazla hızlanmaz ve o anki hızla kaldırmaya/indirmeye/hareket etmeye devam eder.

FRENLEME

- Butonu bırakın.
- Vinç fren yapar.

HIZI SABİT TUTMA

- Butona yine yarım basın.
- Vinç daha fazla fren yapmaz ve o anki hızla kaldırmaya/indirmeye/hareket etmeye devam eder.

KUVVETLİ FREN YAPMA

- Karşıt butona iyice basın.
- Vinç çok sert fren yapar.

SADECE, ELLE VINCI HAREKET ETTİRMEDE, ELLE KEDI ARABASINI HAREKET ETTİRMEDE VE ELLE VINÇ KOLUNU DÖNDÜRMEDE

- ➔ Yüğü hareket ettirmek için, yüğü, alt palangayı, kaldırma takımını veya yük bağlama aracını çekin veya bunlara baskı uygulayın
- Yüğü veya boş yük kancasını hareket ettirmek için asılı butonlu kumandayı tutarak çekmeyin.
- ➔ Sadece yük, tehlike söz konusu olmaksızın elle durdurulabiliyor ise, yana döndürme işlemi yapın veya vinci hareket ettirin.

AŞIRI YÜKE KARŞI EMNİYET

SADECE HALATLI PALANGADA

Halatlı palanga, aşırı yüke karşı emniyet tertibatına sahiptir. Yapı tarzına bağlı olarak sabit noktali traverslere binen yük, doğrudan veya dolaylı olarak ölçülür veya kaldırma işlemi sırasında kaldırma tertibatı tahrik düzeninin motor akımı tespit edilir.

Bu şekilde aşırı yüke karşı emniyet tertibatı, asılı olan yüğü tespit eder ve halatlı palanga ile, maksimum yük taşıma kapasitesini aşan yük kaldırılmamasını sağlar.

İlaveten aşırı yüke karşı emniyet tertibatında, yükün ani hareketle kaldırılmasını önlemek (ani yük artışı) için bir koruma vardır.



YÜK DÜŞME TEHLİKESİ!

Aşırı yüke karşı emniyet tertibatına rağmen vinç, ağır bir yük nedeniyle hasar görebilir ve yük düşebilir ve insanlar yaralanabilir veya ölebilir.

Aşırı yüke karşı emniyet tertibatına rağmen vincin maksimum yük taşıma kapasitesini aşmayın!

Halatlı palanga, butona basılı iken, artık kaldırma işlemi yapmıyorsa:

- Aşırı yüke karşı emniyet tertibatı devreye girdi. Vince, maksimum yük taşıma kapasitesinin %110'u kadar yük bindirilmiş.
- Ağırlık göstergesi: Ağırlık göstergesi, yanıp söner.
- Klakson varsa: Klakson sesi duyulur.
- ➔ Kaldırma butonunu bırakın.
- ➔ İndirme butonuna en az 2 saniye basın ve yükü indirin.
- ABUControl olduğunda: 10 saniyelik düşük kaldırma hızı ile indirilebilir. Bu, vincin aşırı yüklü iken yüksek kaldırma hızında sallanmasını önler.

Halatlı palanganın hareketi bir yükün kaldırılmasında kısa süreli olarak durduğunda:

- Aşırı yüke karşı emniyet tertibatı, yükün ani hareketle kaldırılmasını (ani yük artışı) tespit etti.
- Halatlı palanga, 3 saniyelik düşük kaldırma hızında kaldırma işlemi yapar.
- ➔ Kaldırma butonunu sonuna kadar basılı tutmaya devam edin (2. kademe).
- Halatlı palanga 3 saniye sonra hızlanarak tekrar yüksek kaldırma hızına ulaşır.

SADECE ABUCONTROL'LU HALATLI PALANGA OLDUGUNDA

Halatlı palanga artık kaldırmıyor ve indirmiyorsa:

- Vince, maksimum yük taşıma kapasitesinin %130'u kadar yük bindirilmiş.
 - Halatlı palanga, kaldırma ve indirme işlemini bloke eder.
 - ➔ Yüğü indirmek için aşırı yüke karşı emniyet tertibatı geçici olarak köprülenmelidir.
- ABUControl el kitabına bakınız.

SADECE ABUCONTROL VE İKİ KEDİ ARABALI VINÇ OLDUĞUNDA

Bir vinçte iki kedi arabası birlikte işletildiğinde her iki kedi arabasının aşırı yüke karşı emniyet tertibatları birlikte değerlendirilir.

Kedi arabalarından birinin kaldırma tertibatına fazla yük binerse, diğer kedi arabası buna senkron şekilde durdurulur.

Tek vinç işletim modunda kaldırma tertibatlarından birinin aşırı yüke karşı emniyet tertibatı devreye girdiyse:

- Aşırı yük binen kaldırma tertibatıyla sadece indirme işlemi yapılabilir.

Bunun sonucunda bir veya iki kaldırma tertibatına bağlanmış olan yük, güvenli şekilde bırakılabilir.

- Diğer kaldırma tertibatıyla ise sadece kaldırma işlemi yapılabilir.

Bunun sonucunda iki kaldırma tertibatına bağlanmış olan ve kaldırma tertibatlarından birine aşırı yük bindiren yük, diğer kaldırma tertibatıyla indirilemez. Böyle bir durumda aşırı yük binen kaldırma tertibatına daha fazla yük binerdi.

Yük (iki kaldırma tertibatına bağlanmış olan yük), diğer kaldırma tertibatıyla kaldırılarak, aşırı yük binmiş olan kaldırma tertibatının yükü azaltılabilir.

Birlikte işletim esnasında kaldırma tertibatlarından birinin aşırı yüke karşı emniyet tertibatı devreye girdiyse:

- İki kaldırma tertibatıyla sadece indirme işlemi yapılabilir.

Bunun sonucunda iki kaldırma tertibatına bağlanmış olan yük, güvenli şekilde bırakılabilir.

Tek vinç işletim modunda toplam yük için olan aşırı yüke karşı emniyet tertibatı devreye girdiyse:

- Aşırı yük binen kaldırma tertibatıyla sadece indirme işlemi yapılabilir.

Bu sayede bir veya iki kaldırma tertibatına bağlanmış olan yük, güvenli şekilde bırakılabilir.

Ayrıca vince daha fazla yük bindirilemez.

- Diğer kaldırma tertibatıyla ne kaldırma ne de indirme işlemi yapılabilir.

Birlikte işletim esnasında toplam yük için olan aşırı yüke karşı emniyet tertibatı devreye girdiyse:

- İki kaldırma tertibatı sadece birlikte işletimde indirilebilir.

Bunun sonucunda iki kaldırma tertibatına bağlanmış olan yük, güvenli şekilde bırakılabilir.

Bu durumda vince daha fazla yük bindirilemez.

SADECE ZİNCİR PALANGASINDA

Zincir palangası, özel bir aşırı yüke karşı emniyet tertibatına sahiptir (kayıcı kavrama düzeni). Bu tertibat, zincir palangasına direkt olarak zarar verecek yüklerin, zincir palangası ile kaldırılmasının mümkün olmamasını sağlar. Ayrıca, yük kancası, en yüksek kanca konumunda gövdenin alt kısmına çarptığında, zincir palangasında hasar oluşmasını önler.

Buna rağmen, zincir palangasına, sadece maksimum yük taşıma kapasitesi ile yükleme yapın!

Yük kancası artık hareket etmiyorsa, fakat zincir palangası hâlâ çalışıyorsa:

- Kayıcı kavrama düzeni etkinleştirilmiştir.



Kaldırma butonunu bırakın.



İndirme butonuna basın ve yükü indirin.



YÜK DÜŞME TEHLİKESİ!

Kayıcı kavrama düzeni, en yüksek kanca konumuna yaklaşılması halinde uzun vadede hasar görür. Bu yüzden yük düşebilir ve insanlar yaralanabilir veya ölebilir.

Yük kancasını hiçbir zaman, kayıcı kavrama düzeni devreye alınincaya kadar, kasıtlı olarak yukarıya hareket ettirmeyin.

DARBELİ YOL VERME SAYACI

SADECE ABUS VINÇ ELEKTRİĞİ 3'LÜ VE YÜK GÖSTERGE SİSTEMİ LIS-SE'LI HALATLI PALANGA OLDUĞUNDA

LIS-SE, bir darbeli yol verme sayacına sahiptir. Bu sayaç, halatlı palanganın aşırı uzun süre hafifçe vurmali işletim modunda (butonlara hızlıca ve arka arkaya basılması) çalışmamasını sağlar.

Halatlı palanga, butona birkaç defa kısaca basıldıktan sonra, artık kaldırma işlemi yapmazsa:

- Darbeli yol verme sayacı devreye alınmıştır. Halatlı palanga, hafifçe vurmali işletim modunda, 16 defa kaldırma işlemi yapmıştır.
- ➔ Yük kancasını 5 saniye boyunca düşük veya yüksek kaldırma hızıyla indirin.
- Darbeli yol verme sayacı, resetlenmiştir. Halatlı palanga, tekrar normal şekilde işletilebilir.

ÇALIŞMA ÇEVİRİMİNİ DIKKATE ALIN

Vinç üzerindeki motorlar, sürekli bir işletme için tasarlanmamıştır. Bu motorların soğumaları için, işletmeye ara verilmesine ihtiyaçları vardır.

KESİNTİLİ ÇALIŞMA MODU

Vinçteki tek bir motor (örn. kedi arabası tahrik düzenindeki motor), normal şartlarda hiç ara vermeden uzun süreli çalıştırılmaz, aksine daima sadece kısa süreli olarak ve (örn. vinç hareketi tahrik düzeninin işletildiği) ara vermeler eşliğinde çalıştırılır. Bu işletme türüne, kesintili çalışma modu adı verilir.

Tek bir motorun ne kadar süreyle işletilmesine müsaade edildiği ve motorun soğuması için işletmeye ne kadar süre ara verilmesi gerektiği, çalışma çevrimi tarafından belirlenir.

Kaldırma tertibatı tahrik düzenlerine ve hareket tahrik düzenlerine ilişkin çalışma çevrimi, vincin kontrol kitabında veya kaldırma tertibatının veya hareket tahrik düzeninin El Kitabı'ndaki "Teknik Özellikler" bölümünde yazılıdır. İlgili değerler, bu tablodan da alınabilirler.

- ➔ Kaldırma tertibatına ve hareket tahrik düzenlerine ilişkin maksimum olarak müsaade edilmiş çalışma çevrimini dikkate alın.

Toplam çalışma çevrimi	Düşük hızda çalışma çevrimi	Yüksek hızda çalışma çevrimi
25 %		
2,5 dak.	0,8 dak.	1,7 dak.
30 %		
3 dak.	1 dak.	2 dak.
40 %		
4 dak.	1,3 dak.	2,7 dak.
50 %		
5 dak.	1,7 dak.	3,3 dak.
60 %		
6 dak.	2 dak.	4 dak.

Uyarı

Verilen değerler (yüzde ve dakika olarak), on dakikalık bir süre göz önünde bulundurularak belirlenmiştir. Örnek: %40'lık bir çalışma çevrimi, motorun 10 dakikalık bir süre içinde maksimum olarak 4 dakika boyunca çalıştırılabileceği ve 6 dakika boyunca durması gerektiği anlamına gelmektedir.

Ayrıca, toplam maksimum çalışma çevrimi, düşük hareket hızı için 1/3 düzeyinde bir çalışma çevrimine ve yüksek hareket hızı için de 2/3 düzeyinde bir çalışma çevrimine bölünmektedir.

Toplam motor açıp kapama sıklığı sınırı	Düşük hızdaki motor açıp kapama sıklığı sınırı	Yüksek hızdaki motor açıp kapama sıklığı sınırı
150 c/saat	100 c/saat	50 c/saat
180 c/saat	120 c/saat	60 c/saat
240 c/saat	160 c/saat	80 c/saat
300 c/saat	200 c/saat	100 c/saat
360 c/saat	240 c/saat	120 c/saat

Uyarı

Değerler, saat başına devre açıp kapama olarak verilir. Örnek: Saat başına 240 defa devre açıp kapama, motorun bir saat içerisinde, maksimum olarak 240 defa açılabilceği anlamına gelmektedir.

Ayrıca, toplam maksimum motor açıp kapama sıklığı sınırı, düşük hareket hızında 2/3 düzeyinde bir motor açıp kapama sıklığına ve de yüksek hareket hızında, 1/3 düzeyinde bir motor açıp kapama sıklığına ayrılmaktadır.

KISA SÜRELİ ÇALIŞMA MODU

Bazı özel durumlarda, bir motorun, kesintili çalışma modunda müsaade edildiğinden daha uzun bir süre, hiç ara verilmeden çalıştırılması gerekli olabilir (örn. uzun süren bir vinç hareketi gerekli olduğunda veya büyük bir kanca yolunun kat edilmesi gerektiğinde). Böyle durumlarda motorlar, kısa süreli çalışma modunda işletilebilirler.

Bu sırada motor, maksimum olarak tabloda belirtilen süre boyunca çalıştırılabilir. Bunun ardından motor, soğumaya bırakılmalıdır.

Kısa süreli çalışma modunda çalışma çevrimi:

Kesintili çalışma modunda çalışma çevrimi (bir önceki tabloya bakınız)	Düşük hız için kısa süreli çalışma modunda ilgili çalışma çevrimi	Yüksek hız için kısa süreli çalışma modunda ilgili çalışma çevrimi
25 %	5 dak.	10 dak.
30 %	5 dak.	10 dak.
40 %	10 dak.	20 dak.
50 %	10 dak.	20 dak.
60 %	20 dak.	40 dak.

Tablo: Kesintili çalışma modunda çalışma çevrimi ve motor, kısa süreli çalışma modunda işletildiğinde, ilgili çalışma çevrimi.

Uyarı

Kısa süreli çalışma modunda da çalışma çevrimi, düşük hız için 1/3 düzeyinde bir çalışma çevrimine ve yüksek hız için de 2/3 düzeyinde bir çalışma çevrimine ayrılmaktadır.

Tahrik düzeninin kısa süreli çalışma modunda işletilmesi:

- ➔ Vinç, kısa bir süre önce kullanıldı ise: Motorun, çevre sıcaklığına soğumasını bekleyin.
- ➔ Motoru, düşük ve yüksek hareket hızında maksimum olarak, tabloda belirtildiği süre boyunca çalıştırın.
- Motor, kısa süreli çalışma modunda, 10 defadan daha fazla kesinlikle açılıp kapanmamalıdır.
- ➔ Motorun, çevre sıcaklığına soğumasını bekleyin.
- ➔ Motoru şimdi yeniden kısa süreli çalışma modunda veya kesintili çalışma modunda çalıştırın.

HAREKET SINIRLAYICI ANAHTARIN BULUNDUĞU BÖLGEDE ÇALIŞMAK

Önceden durdurma tertibatı ve son konum durdurma tertibatı, uygulama durumuna göre mekanik bir çapraz kol anahtarı (örn. vinç yürüme yolunun sonunda), bir yansıtıcı ışık bariyeri (örn. karşı vinç yönünde) veya bir mesafe sensörü (örn. karmaşık kontrol düzenlerinde karşı vinç yönünde) üzerinden çalışır.

SADECE ÖNCE DEN DURDURMA TERTIBATI OLDUĞUNDA

Vinç (kedi arabası), önceden durdurma tertibatına sahiptir. Önceden durdurma tertibatı, vincin (kedi arabasının) yüksek hareket hızında emniyet tamponuna, bir engele veya başka bir vince (başka bir kedi arabasına) çarpmasını önler.

Vinç (kedi arabası), yüksek hareket hızında hareket ettiğinde:

- Vinç (kedi arabası), önceden durdurma tertibatının anahtarlama noktasında frenleme yapar:
 - Vinç, vinç yürüme yolunun bitiminden biraz önce frenleme yapar.
 - Vinç, karşı vinçten biraz önce frenleme yapar.
 - Kedi arabası, ana kirişin bitiminden biraz önce frenleme yapar.
 - Kedi arabası, diğer kedi arabasından biraz önce frenleme yapar.
- Vinç (kedi arabası), ağır hareket hızında hareket etmeye devam eder.
 - ➔ Gerektiğinde vinci (kedi arabasını), ağır hareket hızında hareket ettirmeye devam edin.
 - ➔ Vinci (kedi arabasını) gerektiğinde diğer yönde, sınır anahtarı çalışma bölgesinin dışına hareket ettirin.

SADECE ÖNCEDEN DURDURMA TERTIBATI VE SON KONUM DURDURMA TERTIBATI OLDUĞUNDA

Vinç (kedi arabası), önceden durdurma tertibatına ve son konum durdurma tertibatına sahip bir hareket sınırlayıcı anahtar ile donatılmıştır. Önceden durdurma tertibatı, vincin (kedi arabasının) yüksek hareket hızında emniyet tamponuna, bir engele veya başka bir vince (başka bir kedi arabasına) çarpmasını önler. Son konum durdurma tertibatı, ek olarak, vincin (kedi arabasının) ağır hareket hızında çarpmasını önler.

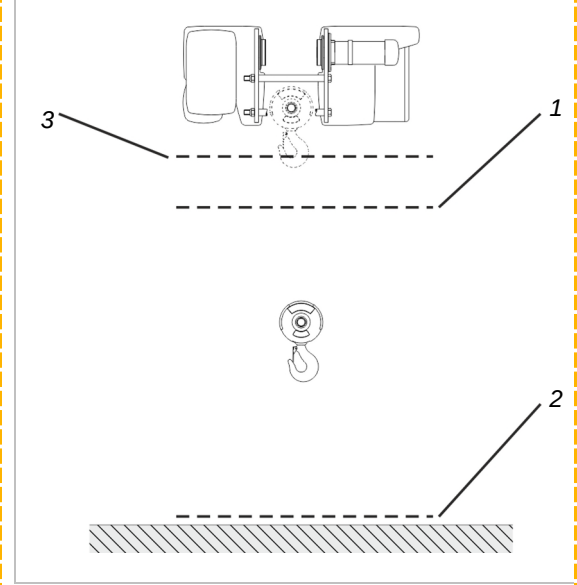
Vinç (kedi arabası), önceden durdurma tertibatına ait sınır anahtarı çalışma bölgesinde hareket ettiğinde:

- Vinç (kedi arabası), son konum durdurma tertibatının anahtarlama noktasında frenleme yapar ve durur.
- Vinç, vinç yürüme yolunun bitiş kısmına çok az kala frenleme yapar.
- Vinç, karşı vince çok az kala frenleme yapar.
- Kedi arabası, ana kirişin bitimine çok az kala frenleme yapar.
- Kedi arabası, diğer kedi arabasına çok az kala frenleme yapar.
- Vinç (kedi arabası), hareket yolunun en dış noktasında bulunuyor ve hareketine devam edemiyor.
- ➔ Vinci (kedi arabasını) gerektiğinde diğer yönde, sınır anahtarı çalışma bölgesinin dışına hareket ettirin.
- ➔ Çarpmayı önleyici emniyet düzeni olduğunda: Ya da karşı vinci (diğer kedi arabasını) hareket ettirmeye devam edin ve böylece vincin (kedi arabasının) hareket yolunu yeniden büyütün.

KALDIRMA SINIRLAYICISININ BULUNDUĞU BÖLGEDE ÇALIŞMAK

SADECE HALATLI PALANGADA

Halatlı palanga, mekanik kaldırma sınırlayıcısı olarak çalışan bir şanzıman sınır anahtarına sahiptir. Doğrudan halat tamburuna bağlıdır. Yük kancasının en yüksek kanca konumundan veya en düşük kanca konumundan dışarı çıkmasını önler.



- 1: Kaldırma üst konum sınırlayıcısının anahtarlama noktası. Devreye girdiği zaman kaldırma motoru durur.
- 2: Kaldırma alt konum sınırlayıcısının anahtarlama noktası. Devreye girdiği zaman kaldırma motoru durur.
- 3: Güvenliği ilave olarak arttırmak için şanzıman sınır anahtarı başka bir anahtarlama noktasına daha sahiptir. 'Yedek sınırlayıcı' olarak adlandırılır. Kaldırma üst konum sınırlayıcısının üstünde bulunur ve kaldırma işlemi sırasında ek anahtarlama noktası olarak hizmet eder.

Kaldırma üst konum sınırlayıcısı artık çalışmadığında (örn. arızalı kontaktör kontakları, ters kutuplanmış döner alan olduğunda, ...) ve yük kancası bu yüzden kaldırma üst konum sınırlayıcısının anahtarlama noktasını aştığında, yedek sınırlayıcı ana kontaktörü ve böylece tüm vinci kapatır.

SADECE ABUCONTROL'LU HALATLI PALANGA OLDUĞUNDA

Yük kancası, bir kaldırma sınırlayıcısının anahtarlama noktasına ulaşmadan hemen önce ABUControl, kaldırma motorunu yavaşça frenler. Kaldırma sınırlayıcısının anahtarlama noktaları bu şekilde sadece düşük kaldırma hızında çalışır.

Fren evresinin nerede başlatılacağı ABUControl tarafından her seferinde, o anki kaldırma hızına bağlı olarak hesaplanır. Yük kancası yukarıya doğru hızlı hareket ediyorsa fren evresi daha erken başlar. Yük kancası yukarıya doğru yavaş hareket ediyorsa fren evresi daha geç başlar.

SADECE ABULINER'LI ABUS VINÇ ELEKTRİĞİ 3'LÜ HALATLI PALANGA OLDUĞUNDA

Fren tutumu, burada açıklanan işleyişlerden farklıdır. ABULiner el kitabına bakınız.

Fakat vinç operatörünün kullanım işlemi, burada açıklanan işleyişlerden pek de farklı değildir.

SADECE KALDIRMA ÜST KONUM SINIRLAYICISINA NORMAL ÇALIŞMA AKIŞI KAPSAMINDA HAREKET EDİLMEYEN HALATLI PALANGA OLDUĞUNDA

Kaldırma üst konum sınırlayıcısına normal çalışma akışı kapsamında hareket edilmemelidir. Eğer hareket edilirse yük kancası, kaldırma üst konum sınırlayıcısının anahtarlama noktasında durur. Yedek sınırlayıcının anahtarlama noktası, kaldırma üst konum sınırlayıcısının anahtarlama noktasının üzerinde bulunur ve o nedenle normalde devreye girmez.

➔ Kaldırma üst konum sınırlayıcısını bilerek devreye almayın.

Kaldırma üst konum sınırlayıcısı, normal çalışma akışında planlı şekilde devreye alınmamalıdır.

- Yük kancası, direkt olarak en yüksek / en alçak kanca konumunda durur.

➔ Yük kancasını ters yönde, sınır anahtarı çalışma bölgesi dışına hareket ettirin.

SADECE KALDIRMA ÜST KONUM SINIRLAYICISININ NORMAL ÇALIŞMA AKIŞI KAPSAMINDA DEVREYE ALINDIĞI HALATLI PALANGA OLDUĞUNDA

En yüksek kanca konumuna normal çalışma akışı kapsamında hareket edilmesi gerekiyorsa, kaldırma üst konum sınırlayıcısı daha sık devreye girer ve bu nedenle bozulabilir. Bu durumda yedek sınırlayıcı, vincin güvenli bir şekilde durmasını sağlar. Yedek sınırlayıcının düzenli olarak kontrol edilebilmesi için halatlı palangada bir devirmeli anahtar bulunur, bu anahtarla kaldırma üst konum sınırlayıcısı manuel olarak köprülenebilir ve vinç, yedek sınırlayıcı kontrol edildikten sonra yeniden manuel olarak devreye alınabilir.

➔ Kaldırma üst konum sınırlayıcısını gerektiğinde devreye alın.

Kaldırma üst konum sınırlayıcısı, normal çalışma akışında planlı şekilde devreye alınabilir. Kaldırma üst konum sınırlayıcısının çalışmaması halinde yük kancası, yedek sınırlayıcının anahtarlama noktasında durur. Yedek sınırlayıcının anahtarlama noktası, kaldırma üst konum sınırlayıcısının birazcık yukarisındadır.

- Yük kancası, direkt olarak en yüksek / en alçak kanca konumunda durur.

➔ Yük kancasını ters yönde, sınır anahtarı çalışma bölgesi dışına hareket ettirin.

SADECE ZİNCİR PALANGASINDA

Zincir palangası, ayarlanabilen bir kayıcı kavrama düzeni ile donatılmıştır. Sınır konum acil durdurma tertibatı görevi görür.

- Kanca yolunun üst veya alt ucuna kasıtlı olarak yaklaşmayın.

Kayıcı kavrama düzenine normal çalışma akışında planlı şekilde hareket edilmemelidir.

- Kayıcı kavrama düzeni, doğrudan en yüksek / en alçak kanca konumunda devreye girer. Yük kancası durur, kaldırma motoru çalışmaya devam eder.

➔ Yük kancasını ters yönde, kanca yolunun ucundan dışarı hareket ettirin.

Uyarı

GMC zincir palangasında kayıcı kavrama düzeni ayarlanamaz!

SADECE MEKANİK KALDIRMA SINIR ANAHTARINA SAHIP ZİNCİR PALANGASINDA

Mekanik kaldırma sınır anahtarı ile bir üst ve bir alt anahtarlama noktası belirlenebilir. Yük kancası anahtarlama noktalarından birine ulaştığında, zincir palangası frenlenir ve durur.

Çalışma için anahtarlama noktalarına hareket edilebilir. Kaldırma sınır anahtarının mikro şalterleri düzenli kullanım nedeniyle aşınırsa, zincir palangasının kayıcı kavrama düzeni, acil durdurma tertibatı görevi görür.

SADECE, ELEKTRONİK KALDIRMA SINIR ANAHTARINA SAHIP ZİNCİR PALANGASINDA

Elektronik kaldırma sınır anahtarı ile bir üst ve bir alt anahtarlama noktası belirlenebilir. Yük kancası anahtarlama noktalarından birine ulaştığında, zincir palangası frenlenir ve durur.

Ara anahtarlama noktasının ayarlanması:

Ara anahtarlama noktası işleviyle, normal iş akışında üst ve alt anahtarlama noktası arasındaki herhangi bir kanca pozisyonuna hareket edilebilir.

Bkz. Zincir palangası el kitabı.

Ara anahtarlama noktasına hareket edilmesi:

Döner anahtar sadece ara anahtarlama noktasını ayarlamak için gereklidir.

- Normal işletimde yük kancası ara anahtarlama noktasına yaklaştığında zincir palangası frenlenir ve orada durur.

İşlev, ara anahtarlama noktasına yüksek kaldırma hızı ile yaklaşmak için optimize edilmiştir. Düşük kaldırma hızında yük kancası, ara anahtarlama noktasına ulaşılmadan önce durur.



Kaldırma veya indirme butonunu bırakın ve yeniden basın (Stop and go).

- Zincir palangası hareketine devam eder ve ara anahtarlama noktasının üzerinden geçer.

ATÖLYE PROFİLİ KONTROL DÜZENİNİN KULLANILMASI

Atölye profili, vinci hareket ettirme, kedi arabasını hareket ettirme ve vincin kaldırma/indirme işlemini etkileyebilecek tüm bina özelliklerini kapsamaktadır. Bunlardan bazıları vinç yürüme yolunun başı ve sonu, engeller, blokeli alanlar, vinç geçiş klapeleleri ve benzerleridir.

Atölye profili kontrol düzeni ile tüm vinç hareket eksenleri, atölye profiline bağlı olarak sınırlandırılabilir.

Örnek:

- Engellere yaklaşırken vincin, kedi arabasının ve kaldırma tertibatının hızı düşürülür.
- Belirli pozisyonlarda vinç, kedi arabası ve kaldırma tertibatı ara stop vermektedir.
- Alanlar, ortasından geçmeye karşı tamamen bloke edilmiştir.
- Belirli alanlarda vinç, kedi arabası ve kaldırma tertibatı sadece düşük hızda hareket edebilir/kaldırma işlemi yapılabilir.
- Belirli alanlardan sadece bir köprüleme butonuna basılarak veya bir anahtarlı şalter devreye alınarak geçilebilir.

Atölye profili kontrol düzeninin nasıl ayarlandığı ve hangi pozisyonlarda hangi koşullarda hangi fonksiyonların kullanılabileceği, vinç tertibatına göre özel olarak konfigüre edilebilir.

YÜK GÖSTERGESİ VE DARA AĞIRLIĞI

SADECE NOKTA MATRİS LED GÖSTERGELİ VİNÇ OLDUĞUNDA

AĞIRLIK GÖSTERGESİNİN OKUNMASI



- Asılı olan yük, nokta matris LED göstergesinde ton olarak gösterilir.
Gösterilen yük, kalibre edilmiş bir tartma değeri değildir ve sadece asılı olan yükün kabaca tahmin edilmesi için kullanılır.
Gösterilen yük, en kötü ihtimalle asılı yükün gerçek kütlesinden %10 sapma gösterebilir.
Kesin ve kalibre edilmiş bir tartma değeri için vinç tartısı veya tartma kanca bloğu kullanın.

DARA

Dara (Tare) ile vincin ağırlık göstergesi, sıfır değerine getirilebilir. Böylece bir fark ölçümü mümkün olur; örn. bir yük bağlama aracının (örn. travers) ağırlığını da birlikte tartmamak için.

Kaldırma tertibatının darasının alınması:

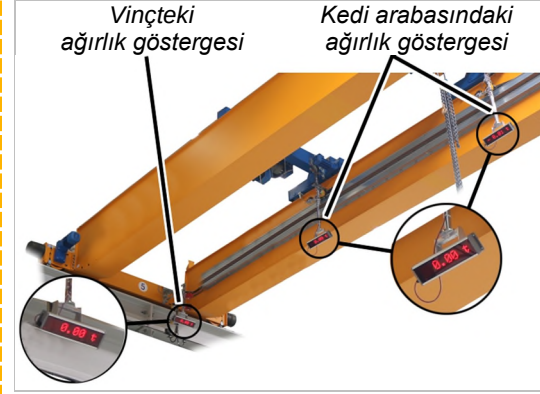
- ➔ Asılı butonlu kumanda veya ABURemote üzerinden darası alınacak kaldırma tertibatını seçin.
- ➔ Ağırlık göstergesinde **0.000** görüntülenene kadar dara butonunu basılı tutun.
Aşırı yük durumunda dara silinir ve yük görüntülenir!

Daranın sıfırlanması:

- ➔ Dara butonuna 5 sn. basın.
- Nokta matris LED göstergesinde yeniden asıl değer gösterilir.

SADECE BİRDEN FAZLA KEDİ ARABASINA SAHIP VİNÇ OLDUĞUNDA

NOKTA MATRİS LED GÖSTERGENİN ATANMASI



SADECE ABUS VİNÇ ELEKTRİĞİ 3 OLDUĞUNDA

Birden fazla nokta matris LED göstergesi olan vinçte:

- Vinçteki ağırlık göstergesinde, o anda yük kancasına asılı olan ortak toplam yük gösterilir.
- Kedi arabasındaki ağırlık göstergesinde, o an ilgili kedi arabasının yük kancasına asılı olan yükün ağırlığı gösterilir.

Nokta matris LED göstergeli vinç olduğunda:

- Ağırlık göstergesinde, seçilen kedi arabasının yükünün ağırlığı veya toplam yük gösterilir.

Bkz. "İki kedi arabalı vincin kullanılması" sayfa44.

SADECE ABUCONTROL OLDUĞUNDA

- Nokta matris LED göstergesi veya nokta matris LED göstergeleri, sabit ayarlı olarak kedi arabası I, kedi arabası II'ye ait yükü veya toplam yükü gösterir.

Nokta matris LED göstergeleri buna göre sabit olarak ayarlıdır ve işletim devam ederken ayarları değiştirilemez.

MOTORUN SOĞUTULMASI

SADECE BAĞIMSIZ TAHRİKLİ FANDA

Kaldırma motorunda, kaldırma motorunun hızına bağlı olmayan bağımsız tahrikli bir fan vardır. Böylece kaldırma motoru, uzun süreli çalışmalarda bile düşük kaldırma hızıyla soğutulur.

Kaldırma veya indirme işlemi için olan buton bırakıldı ise:

- Halatlı palanga, duruncaya kadar frenleme yapar.
- Bağımsız tahrikli fan, kaldırma motorunu soğutmak için beş dakikaya kadar çalışmaya devam eder.

VINCİN BİR ELEKTRİK KESİLMESİNDE EMNİYETE ALINMASI

Bir elektrik kesilmesi söz konusu olduğunda:



- Elektrik kesilmesi sonucu, hareket tahrik düzenleri ve kaldırma tertibatı tahrik düzenleri durur.
 - Yürüyüş motorları ve kaldırma motorları, elektrik akımı olmadan da frenler tarafından derhal güvenli şekilde frenlenir.
 - Vincin tamamı durur. Yük, aşağıya doğru hareket etmez veya aşağıya düşmez.
 - Ani frenleme sonucu yük, alışıldığından çok daha şiddetli sallanabilir.
 - ➔ Asılı butonlu kumandada tüm butonları bırakın ve acil durdurma düğmesine basın.
- Bu sayede, elektrik kesilmesi sorunu halledildikten sonra, vincin, yanlışlıkla çalıştırılmaması güvenceye alınmış olur.
- ➔ Gerekğinde: Havada asılı yükün bulunduğu bölgeyi emniyete alın.

YOĞUN RÜZGARDA VINCİN EMNİYETE ALINMASI

SADECE, BELİRLİ BİR RÜZGÂR HIZINA KADAR GÜVENLİ ŞEKİLDE İŞLETİLEBİLEN BİR VİNÇTE

Vinç ile sadece belirli bir rüzgâr hızına kadar çalışmasına izin verilir. Vinç, bir rüzgâr ölçüm sistemi ile donatılmıştır. Belirli bir rüzgâr hızı aşıldığında, rüzgâr ölçüm sistemi ikazda bulunur. Bundan sonra vinç, öngörülmuş belirli bir süre içinde, vinç durma pozisyonuna (vinç yürüme yolunun bitiş kısmına) hareket etmelidir.

Sarı ve/veya kırmızı sinyal lambası yanıp sönüyorsa ve klakson sesi (opsiyon) duyuluyorsa:

- Rüzgar hızı aşılmıştır veya ön uyarı sınırına ulaşılmıştır.
 - ➔ Yükü indirin.
 - ➔ Yük bağlama araçlarını indirin veya çıkararak alın.
 - ➔ Yük kancasını, en yüksek kanca konumuna kadar yukarı hareket ettirin.
 - ➔ Halatlı palangayı sola veya sağa doğru ana girişin bitiş kısmına kadar hareket ettirin.
 - ➔ Vinci, belirlenen vinç durma pozisyonuna hareket ettirin.
- Bu vinç durma pozisyonunda, vinci emniyete almaya yarayan, rüzgâra karşı emniyet düzeni bulunmaktadır. Alternatif olarak, rüzgâra karşı emniyet düzeni, vincin herhangi bir pozisyonda emniyete alınabileceği şekilde de tasarlanmış olabilir.
- ➔ Gerekirse: Vinci emniyete alın.

İLETİLERİN OKUNMASI

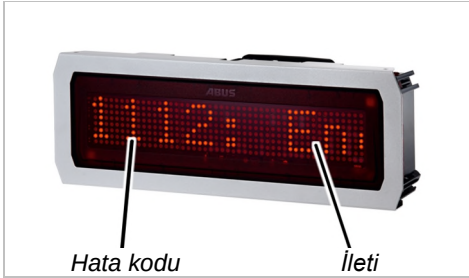
SADECE NOKTA MATRİS LED GÖSTERGELİ VE ABUS VİNÇ ELEKTRİĞİ 3'LÜ VİNÇ OLDUĞUNDA



- Nokta matris LED göstergesinde LIS yük gösterge sisteminin ileti gösterilir.
Yük gösterge sistemi dokümantasyonuna bakın.

SADECE NOKTA MATRİS LED GÖSTERGELİ VE ABUCONTROL'LU VİNÇ OLDUĞUNDA

Nokta matris LED göstergesinde bir ileti belirir:



- Nokta matris LED göstergesinde hata kodu ve ABUControl ileti, akan yazı ile gösterilir.
Metin hızı, ABUControl KranOS üzerinden ayarlanabilir.
ABUControl el kitabına bakınız.

İLETİLERİN ONAYLANMASI

Gösterilen iletiler, önem derecelerine bağlı olarak üç kategoriye ayrılır.



- Kategori, iletin sonunda ".1", ".2" veya ".3" şeklinde gösterilir.
- ".3": Bilgiye ilişkin ileti. Vinç, normal şekilde çalıştırılmaya devam edilebilir.
İleti göstergesini onaylamak için acil durdurma düğmesine veya klaksona basın.
- ".2": Ciddi olmayan hata. Acil durdurma işlevi devreye alınır, vinç durur.
İleti göstergesini onaylamak için acil durdurma düğmesine veya klaksona basın.
Hata akabinde bir daha ortaya çıkmazsa, vinç normal şekilde çalıştırılmaya devam edilebilir.
Hata yeniden ortaya çıktığında ileti bir daha gösterilmez. Vinç, çalıştırılmaya devam edilebilir ancak hatadan etkilenen vinç hareket eksen, sadece düşük hızda çalıştırılabilir.
- ".1": Ciddi hata. Acil durdurma işlevi devreye alınır, vinç durur.
İleti göstergesini onaylamak için acil durdurma düğmesine veya klaksona basın.
Hata, bir frekans invertörü nedeniyle ortaya çıkıyorsa, ayrıca vincin tamamen kapatılıp yeniden açılması gerekir.
Hata akabinde bir daha ortaya çıkmazsa, vinç normal şekilde çalıştırılmaya devam edilebilir.
Hata yeniden ortaya çıktığında ileti bir daha gösterilir. Acil durdurma işlevi yeniden devreye alınır.

İLETİLERİN ATANMASI

İletin başındaki rakamlar, hatanın nerede (örn. hangi vinç hareket ekseninde) ortaya çıktığını ve hangi kedi arabası veya hangi kaldırma tertibatı (vinçte birden fazla kedi arabası varsa) ile ilgili olduğunu belirtir.



- Birinci ve ikinci rakam: Kaldırma tertibatının, kedi arabasının veya vinç tahrik düzeninin numarası ile birlikte vinç hareket eksenini veya işlev alanı
- Üçüncü ve dördüncü rakam: Hata numarası

Buradan yola çıkılarak ilk iki rakam için olası kombinasyonlar:

Rakamlar	Yer
F00__	Genel hata
F11__	Kaldırma tertibatı 1, kaldırma tertibatı tahrik düzeni 1
F12__	Kaldırma tertibatı 1, kaldırma tertibatı tahrik düzeni 2 (sadece ikiz kaldırma tertibatı olduğunda)
F21__	Kaldırma tertibatı 2, kaldırma tertibatı tahrik düzeni 1
F22__	Kaldırma tertibatı 2, kaldırma tertibatı tahrik düzeni 2 (sadece ikiz kaldırma tertibatı olduğunda)
F31__	Kaldırma tertibatı 3, kaldırma tertibatı tahrik düzeni 1
F32__	Kaldırma tertibatı 3, kaldırma tertibatı tahrik düzeni 2 (sadece ikiz kaldırma tertibatı olduğunda)
F13__	Kedi arabası 1
F23__	Kedi arabası 2
F33__	Kedi arabası 3
F14__	Frekans invertörü 1 vinç hareketi tahrik düzeni
F24__	Frekans invertörü 2 vinç hareketi tahrik düzeni (sadece elektronik ray kılavuzu ve kuadro vinç hareketi tahrik düzeni olduğunda)

'Kaldırma tertibatı tahrik düzeni 2' (F_2__) sadece ikiz kaldırma tertibatlarında kullanılır. Tüm diğer kaldırma tertibatları sadece bir kaldırma tertibatı tahrik düzenine sahiptir (F_1__)

'Kaldırma tertibatı 2' ve 'Kaldırma tertibatı 3' ve de 'Kedi arabası 2' ve 'Kedi arabası 3', iki ve üç kedi arabalı vinçler için geçerlidir.

Bir vinçte normalde iki vinç hareketi tahrik düzeni (F14__) için bir frekans invertörü vardır. Elektronik ray kılavuzuna sahip vinçlerde iki adet vinç hareketi tahrik düzeninin her birinin kendine ait bir frekans invertörü (F14__ ve F24__) vardır. Kuadro vinç hareketi tahrik düzenlerinde, motorların gücü daha yüksek olduğunda, dört adet hareket tahrik düzeni iki adet frekans invertörüne ayrılmış da olabilir.

Rakamlar	Yer
F40__	Vinç mesafesi denetleyicisi
F41__	Yön değiştirme kumandası
F51__	Kedi arabası 1 kedi arabası mesafesi denetleyicisi
F52__	Kedi arabası 2 kedi arabası mesafesi denetleyicisi
F53__	Kedi arabası 3 kedi arabası mesafesi denetleyicisi
F60__	Üzerinden geçme emniyeti tertibatı

İLETİLERE GENEL BAKIŞ

Genel

"F0001: Standby.3" (F0001: Bekleme.3)

Vinç devrede ve Standby (Bekleme) konumunda. Vinci kullanmak için acil durdurma düğmesinin kilidini çözün veya vericide sisteme giriş yapın.

"F0003 PLC: Writing to SD card failed.3" (F0003 PLC: SD karta yazma başarısız oldu.3)

PLC'de verilerin SD karta kaydedilmesi sırasında bir hata ortaya çıktı. SD kartı kontrol edin ve gerekirse yeni bir SD kart yerleştirin.

"F0004 Main contactor: Malfuction.1" (F0004 Ana kontaktör: İşlev bozukluğu.1)

Ana kontaktör devrede, fakat acil durdurma düğmesine basıldığı için ana kontaktörün kapalı olması gerekirdi.

Kaldırma tertibatı

"F__05 Hoist: Motor measurement failed.1"

(F__05 Kaldırma tertibatı: Motor ölçümü başarısız oldu.1)

Vincin çalıştırılması sırasında gerçekleştirilen kaldırma motoru elektriksel ölçümü başarılı olmadı.

"F__17 Hoist: Backup limiter started up.1"

(F__17 Kaldırma tertibatı: Yedek sınırlayıcı çalışmaya başladı.1)

Yük kancası, kaldırma üst konum sınırlayıcısının anahtarlama noktasını geçti ve yedek sınırlayıcının devreye girmesine neden oldu. Anahtarlama noktasını ve şanzıman sınır anahtarını kontrol edin.

"F__26: Hoist: Wire rope wear above 80 %.3" (F__26: Kaldırma tertibatı: Halat aşınması %80'in üzerinde.3)

Halat, halat değiştirme zamanına denk düşen aşınma derecesinin %80'ine ulaşmıştır. Tekrarlanan kontrol işleminin yapılmasını sağlayın.

"F__27: Hoist: Caution! Wire rope wear above 100 %.3" (F__27: Kaldırma tertibatı: Dikkat! Halat aşınması %100'ün üzerinde.3)

Halat, halat değiştirme zamanına denk düşen aşınma derecesinin %100'üne ulaşmıştır. Vinç ile çalışmaya devam etmeyin. Tekrarlanan kontrol işleminin yapılmasını sağlayın.

"F__31 Hoist: Speed too high/low.1" (F__31

Kaldırma tertibatı: Devir sayısı çok yüksek/düşük.1)

Kaldırma tertibatının (mutlak değer vericisi tarafından ölçülen) gerçek devir sayısı, kaldırma tertibatının nominal devir sayısına kıyasla tolerans sınırını aşıyor (çok yüksek/çok düşük).

"F__32 or F__33 Hoist synchronisation:

Deviation too great.1" (F__32 veya F__33 Kaldırma tertibatı senkronizasyonu: Sapma çok fazla.1)

İki kaldırma tertibatlı bir vinçte veya tandem işletiminde iki vinçte iki kaldırma tertibatının senkronizasyon ayarında, kaldırma veya indirme işlemi sırasında iki yük kancası arasında çok fazla yükseklik farkı oluştu.

"F__36 Super-precision lifting: Switching failed.1"

(F__36 Süper hassas kaldırma düzeni: Anahtarlama başarısız oldu.1)

Sargılar arasındaki anahtarlama kontaktörleri tepki vermedi.

"F__37 Hoist: Error in slack-rope detection.3"

(F__37: Kaldırma tertibatı: Halat gevşekliğini önleme düzeni hatası.3)

Halat gevşekliğini önleme düzeni başlatılırken bir hata oluştu. Hatayı onaylayın ve işlemi tekrarlayın.

Kedi arabası

"F__25 Trolley travel synchronisation: Deviation too great.1" (F__25 Kedi arabasını hareket ettirme senkronizasyonu: Sapma çok fazla.1)

Birden fazla kedi arabası olan bir vinçte iki kedi arabasının senkronizasyon ayarında kedi arabasını hareket ettirme sırasında iki kedi arabası arasında çok fazla mesafe farkı meydana geldi.

"F__26 Trolley travel synch. in tandem op.: Dev. too great.1" (F__26 Tandem işletiminde kedi arabasını hareket ettirme senkronizasyonu: Sapma çok fazla.1)

Tandem işletiminde iki vinçte iki kedi arabasının senkronizasyon ayarında kedi arabasını hareket ettirme sırasında iki kedi arabası arasında çok fazla mesafe farkı meydana geldi.

"F__27 Trolley travel distance sensor: Outside trav. range r.1" (F__27 Kedi arabasını hareket ettirme mesafe sensörü: Sağ hareket yolu dışında.1)

Sağ kedi arabasını hareket ettirme mesafe sensöründe ölçüm değerinin üst sınırı aşıldı veya ölçüm değerinin alt sınırının altına düşüldü.

"F__28 Trolley travel distance sensor: Outside trav. range l.1" (F__28 Kedi arabasını hareket ettirme mesafe sensörü: Sol hareket yolu dışında.1)

Sol kedi arabasını hareket ettirme mesafe sensöründe ölçüm değerinin üst sınırı aşıldı veya ölçüm değerinin alt sınırının altına düşüldü.

"F__29 Trolley travel distance sensor r: Diagnosis fault.1" (F__29 Sağ kedi arabasını hareket ettirme mesafe sensörü: Teşhis hatası.1)

Sağ kedi arabasını hareket ettirme mesafe sensöründe teşhis hatası. Durur haldeyken mesafe sensörü düzenli bir şekilde dahili olarak test edilir. Test etmek için mesafe sensörünün sinyal çıkış bölümleri kısa süreliğine değiştirilir.

"F__30 Trolley travel distance sensor l: Diagnosis fault.1" (F__30 Sol kedi arabasını hareket ettirme mesafe sensörü: Teşhis hatası.1)

Sol kedi arabasını hareket ettirme mesafe sensöründe teşhis hatası. Durur haldeyken mesafe sensörü düzenli bir şekilde dahili olarak test edilir. Test etmek için mesafe sensörünün sinyal çıkış bölümleri kısa süreliğine değiştirilir.

"F__41 Trolley travel: Dist. sensor right: Travel dir. reversed.1" (F__41 Kedi arabasını hareket ettirme: Sağ mesafe sensörü ve hareket yönü ters.1)

Kedi arabası, sağ kedi arabasını hareket ettirme mesafe sensörünün tespit ettiğinden farklı bir hareket yönünde hareket ediyor (kedi arabasını hareket ettirme frekans invertörü dönme yönü).

"F__42 Trolley travel: Dist. sensor left: Travel dir. reversed.1" (F__42 Kedi arabasını hareket ettirme: Sol mesafe sensörü ve hareket yönü ters.1)

Kedi arabası, sol kedi arabasını hareket ettirme mesafe sensörünün tespit ettiğinden farklı bir hareket yönünde hareket ediyor (kedi arabasını hareket ettirme frekans invertörü dönme yönü).

Vinci hareket ettirme

"F__20 Crane travel synch. in tandem op.: Dev. too great.1" (F__20 Tandem işletiminde vinci hareket ettirme senkronizasyonu: Sapma çok fazla.1)

Tandem işletiminde iki vinçte vinç hareketi tahrik düzenlerinin senkronizasyon ayarında vinci hareket ettirme sırasında iki vinç arasında çok fazla fark meydana geldi.

"F__28 Crane travel distance sensor: Outside trav. range f.1" (F__28 Vinci hareket ettirme mesafe sensörü: İleri hareket yolu dışında.1)

Vinci ileri hareket ettirme mesafe sensöründe ölçüm değerinin üst sınırı aşıldı veya ölçüm değerinin alt sınırının altına düşüldü.

"F__29 Crane travel dist. sensor: Outside trav. range back.1" (F__29 Vinci hareket ettirme mesafe sensörü: Geri hareket yolu dışında.1)

Vinci geri hareket ettirme mesafe sensöründe ölçüm değerinin üst sınırı aşıldı veya ölçüm değerinin alt sınırının altına düşüldü.

"F__30 Crane travel distance sensor f: Diagnosis fault.1" (F__30 Vinci ileri hareket ettirme mesafe sensörü: Teşhis hatası.1)

Vinci ileri hareket ettirme mesafe sensöründe teşhis hatası. Durur haldeyken mesafe sensörü düzenli bir şekilde dahili olarak test edilir. Test etmek için mesafe sensörünün sinyal çıkış bölümleri kısa süreliğine değiştirilir.

"F__31 Crane travel distance sensor back: diagnosis fault.1" (F__31 Vinci geri hareket ettirme mesafe sensörü: Teşhis hatası.1)

Vinci geri hareket ettirme mesafe sensöründe teşhis hatası. Durur haldeyken mesafe sensörü düzenli bir şekilde dahili olarak test edilir. Test etmek için mesafe sensörünün sinyal çıkış bölümleri kısa süreliğine değiştirilir.

"F__37 Crane: Distance sensor fwd: Travel dir. reversed.1" (F__37 Vinç: İleri mesafe sensörü ve hareket yönü ters.1)

Vinç, vinci ileri hareket ettirme mesafe sensörünün tespit ettiğinden farklı bir hareket yönünde hareket ediyor (vinci hareket ettirme frekans invertörü dönme yönü).

"F__38 Crane: Distance sensor back: Travel dir. reversed.1" (F__38 Vinç: Geri mesafe sensörü ve hareket yönü ters.1)

Vinç, vinci geri hareket ettirme mesafe sensörünün tespit ettiğinden farklı bir hareket yönünde hareket ediyor (vinci hareket ettirme frekans invertörü dönme yönü).

YEDEKLI HAREKET SINIRLAYICI ANAHTARLAR VE MESAFE TUTUCULAR İÇİN MESAJLARA GENEL BAKIŞ

Yedekli bir hareket sınırlayıcı anahtar, vinç mesafesi denetleyicisi veya kedi arabası mesafesi denetleyicisi varsa, güvenliği daha da artırmak için bir anahtarlama noktasında iki çapraz kol anahtarı veya ışık bariyerleri kullanılır. Anahtarlama noktasını geçerken iki çapraz kol anahtarı veya ışık bariyeri aynı anda devreye girmezse, ilgili mesaj görüntülenir. Ancak vinç veya kedi arabası yine de işlevine uygun fren yapar.

Vinci hareket ettirme

"F_26 Crane travel: Redundant shut-down: Sw. status differs.3" (F_26 Vinci hareket ettirme: Yedekli son konum durdurma: Anahtarlama durumları farklı.3)

"F_27 Crane travel: Red. brake funct.: Sw. status differs.3" (F_27 Vinci hareket ettirme: Yedekli önceden durdurma: Anahtarlama durumları farklı.3)

Vinç mesafesi denetleyicisi

"F_16 Crane dist. sys.: Red. brake fnct. 1/2 f: Sw. stat. diff.3" (F_16 Vinç mesafesi denetleyicisi: Yedekli son konum durdurma 1/2 ileri: Anahtarlama durumları farklı.3)

"F_17 Crane dist. sys.: Red. brake fnct. 1/2 b: Sw. stat. diff.3" (F_17 Vinç mesafesi denetleyicisi: Yedekli son konum durdurma 1/2 geri: Anahtarlama durumları farklı.3)

"F_18 Crane dist. sys.: Red. brake fnct. 1/2 f/b: Sw. stat diff.3" (F_18 Vinç mesafesi denetleyicisi: Yedekli son konum durdurma 1/2 ileri/geri: Anahtarlama durumları farklı.3)

"F_19 Crane dist. sys.: Red. brake fnct. 1/2 f: Sw. stat. diff.3" (F_19 Vinç mesafesi denetleyicisi: Yedekli önceden durdurma 1/2 ileri: Anahtarlama durumları farklı.3)

"F_20 Crane dist. sys.: Red. brake fnct. 1/2 b: Sw. stat. diff.3" (F_20 Vinç mesafesi denetleyicisi: Yedekli önceden durdurma 1/2 geri: Anahtarlama durumları farklı.3)

"F_21 Crane dist. sys: Red. brake fnct. 1/2 f/b: Sw. stat diff.3" (F_21 Vinç mesafesi denetleyicisi: Yedekli önceden durdurma 1/2 ileri/geri: Anahtarlama durumları farklı.3)

Kedi arabası mesafesi denetleyicisi

"F_16 Trolley dist. sys: Red. brake fnct. 1/2 r: Sw. stat diff.3" (F_16 Kedi arabası mesafesi denetleyicisi: Yedekli son konum durdurma 1/2 sağ: Anahtarlama durumları farklı.3)

"F_17 Trolley dist. sys: Red. brake fnct. 1/2 l: Sw. stat diff.3" (F_17 Kedi arabası mesafesi denetleyicisi: Yedekli son konum durdurma 1/2 sol: Anahtarlama durumları farklı.3)

"F_18 Trolley dist. sys: Red. brake fnct. 1/2 r/l: Sw. stat diff.3" (F_18 Kedi arabası mesafesi denetleyicisi: Yedekli son konum durdurma 1/2 sağ/sol: Anahtarlama durumları farklı.3)

"F_19 Trolley dist. sys: Red. brake fnct. 1/2 r: Sw. stat diff.3" (F_19 Kedi arabası mesafesi denetleyicisi: Yedekli önceden durdurma 1/2 sağ: Anahtarlama durumları farklı.3)

"F_20 Trolley dist. sys: Red. brake fnct. 1/2 l: Sw. stat diff.3" (F_20 Kedi arabası mesafesi denetleyicisi: Yedekli önceden durdurma 1/2 sol: Anahtarlama durumları farklı.3)

"F_21 Tr. dist. sys: Red. brake fnct. 1/2 r/l: Sw. stat diff.3" (F_21 Kedi arabası mesafesi denetleyicisi: Yedekli önceden durdurma 1/2 sağ/sol: Anahtarlama durumları farklı.3)

Nokta matris LED göstergesinde "NO SIGNAL" görüntülenir:

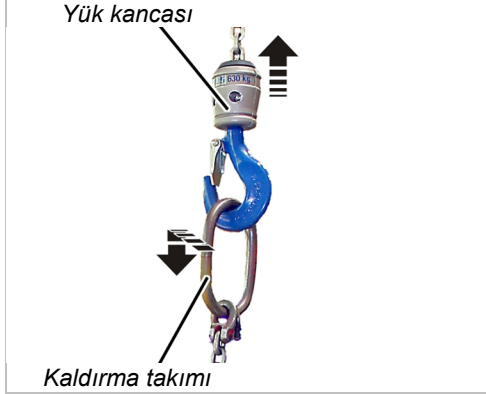
- Nokta matris LED göstergesi, vinç kontrol sisteminden geçerli sinyal almıyor.

VINCIN KAPATILMASI



EL KİTAPLARINI DIKKATE ALIN!

Burada anlatılan konuların yanı sıra, birlikte teslim edilen diğer el kitaplarındaki "Vincin kapatılması" bölümündeki tüm bilgiler de geçerlidir.



- ➔ Kaldırma takımlarını (halatlar, zincirler, ...) ve yük bağlama araçlarını (traversler, ...), eğer mümkün ise, zemine indirin veya çıkararak alın.
- ➔ İş tamamlandıktan sonra, yük kancasını, en yüksek kanca pozisyonuna çok az kalana kadar hareket ettirin.

SADECE, KISMEN AÇIK HAVADA İŞLETİLEN VİNÇLERDE

Bu bölüm sadece, vinç, kısmen bir hol içinde ve kısmen de açık havada işletilebildiğinde geçerlidir (vinç yürüme yolu, holün dışına çıktığında).

- ➔ Vinci, hol içindeki vinç durma pozisyonuna sürün.

SADECE, YATIK KİLİTLEME KANCASI SAYESİNDE RÜZGÂRA KARŞI EMNİYET DÜZENİNE SAHİP VİNÇLERDE

Bu bölüm sadece, vincin, tamamen açık havada işletilmesi ve bir yatık kilitleme kancası yardımı ile rüzgâra karşı emniyete alınabilmesi durumunda geçerlidir.



- ➔ Yüğü indirin.
- ➔ Gerekirse: Yük bağlama araçlarını indirin veya çıkararak alın.
- ➔ Kedi arabasını sola veya sağa doğru ana kirişin bitiş kısmına kadar hareket ettirin.
- ➔ Vinci, vinç yürüme yolunun sonundaki vinç durma pozisyonuna sürün.
- ➔ Yatık kilitleme kancası yerine oturana kadar, vinci sürün.
- ➔ Vincin, emniyete alındığından emin olun.

SADECE, RAY KISKACI SAYESİNDE RÜZGÂRA KARŞI EMNİYET DÜZENİNE SAHİP VİNÇLERDE

Bu bölüm sadece, vincin, tamamen açık havada işletilmesi ve bir ray kiskacı yardımı ile rüzgâra karşı emniyete alınabilmesi durumunda geçerlidir.

- ➔ Yüğü indirin.
- ➔ Gerekirse: Yük bağlama araçlarını indirin veya çıkararak alın.
- ➔ Ray kiskacını çalıştırın.
- ➔ Vincin, emniyete alındığından emin olun.



→ Acil durdurma düğmesine basın.

Uzun süre çalışmaya ara verildiğinde:



→ Vinci, şebeke kesicisinden kapatın.

İKİ MISLI KALDIRMA HIZI İLE KALDIRMA/İNDİRME İŞLEMİ YAPMA

SADECE İKİ MISLI KALDIRMA HIZINDA

Bu bölüm sadece halatlı palanga, çift kaldırma hızında kaldırma/indirme işlemi yapabiliyorsa geçerlidir.

İşlev, sürekli olarak etkindir ve ayrıca devreye alınmasına gerek yoktur.



UZUN FRENLEME MESAFESİ SONUCU TEHLİKE!

Daha yüksek kaldırma hızında çalışıldığında, frenleme mesafesi uzar.

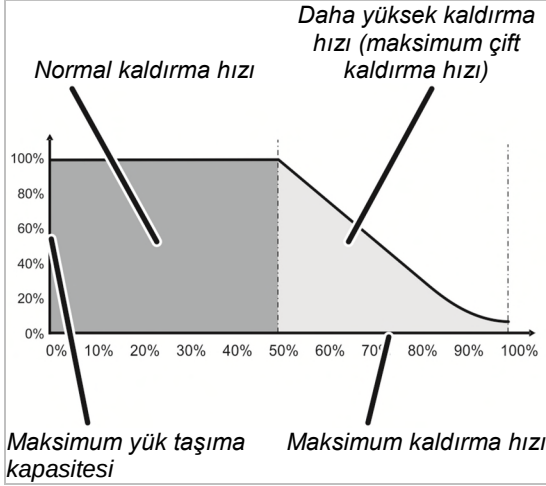
İki misli kaldırma hızında, frenleme mesafesi, alışılmış mesafeden dört misli daha uzundur. O nedenle ölümle sonuçlanabilecek kazalar meydana gelebilir.

İki misli kaldırma hızında frenleme mesafesinin daha uzun olduğuna dikkat edin!



Alışıldığı şekilde, vinç ile yükü kaldırma/indirme işlemi yapın.

- ABUS Elektrik 3'te ABUControl veya yük gösterge sistemi LIS-SV asılı olan yükü tespit eder.
- Asılan yükün ağırlığına bağlı olarak halatlı palanga normalden daha büyük bir maksimum strok hızına hızlandırılabilir.
- Hafif bir yükte (boş yük kancasına kadar) halatlı palanga normalden iki kata kadar varan hızlı bir maksimum strok hızına sahiptir.
- Yük ne kadar ağırsa, kaldırma/indirme sırasındaki maksimum kaldırma hızı da o oranda düşüktür.
- Maksimum yükte halatlı palanga normal maksimum strok hızıyla kaldırma/indirme işlemi yapabilir.



SÜPER HASSAS KALDIRMA DÜZENİNİN AÇILMASI VE KAPATILMASI

SADECE SÜPER HASSAS KALDIRMA DÜZENİNDE

Bu bölüm sadece, halatlı palanga, süper hassas kaldırma düzeni ile kaldırma/indirme işlemi yapabiliyorsa, geçerlidir.

Süper hassas kaldırma düzeni olduğunda kaldırma tertibatı ile oldukça yavaş şekilde kaldırma ve indirme işlemi gerçekleştirilebilir. Bu sayede yük oldukça hassas bir şekilde konumlandırılabilir. Süper hassas kaldırma düzeni, verici veya asılı butonlu kumanda ile açılabilir ve kapatılabilir.

SÜPER HASSAS KALDIRMA DÜZENİNİN AÇILMASI VE KAPATILMASI

- ➔ Vinç durana kadar bekleyin.
- ➔ Asılı butonlu kumanda varsa: Döner anahtar üzerinden süper hassas kaldırma düzenini açın veya kapatın.
- ➔ ABURemote varsa: ABURemote el kitabına bakınız.
- Süper hassas kaldırma düzeni açılana veya kapatılana kadar yaklaşık 2 saniye bekleyin.

SÜPER HASSAS KALDIRMA DÜZENİNDE YÜKLERİN KALDIRILMASI/INDIRILMESİ

- ➔ Aşıldığı şekilde halatlı palangayı kullanın.
- Halatlı palanga, oldukça yavaş kaldırma/indirme işlemi yapar ve böylece yükü çok hassas bir şekilde konumlandırmak için kullanılabilir.
- ➔ Süper hassas kaldırma düzenindeki açılma süresini dikkate alın! Bu süre, normal işleme ait çalışma çevriminin 1/3'ü düzeyindedir.

Kaldırma motoru normalde %60 düzeyinde bir çalışma çevrimine sahipse, süper hassas kaldırma düzeninde çalışma çevrimi %20 düzeyindedir. Bu durumda kaldırma motoru, 10 dakikalık bir süre içinde maksimum 2 dakika çalışabilir.

SALLANMAYI SÖNÜMLEME TERTİBATININ KULLANILMASI

SADECE SALLANMAYI SÖNÜMLEME TERTİBATI OLDUĞUNDA

ABUControl olan bir vinçte "Sway control" (Sallanmayı sönümleme tertibatı) işlevi ile kedi arabasını hareket ettirme veya vinci hareket ettirme sırasında yük kancasının oynama hareketi önemli ölçüde azaltılır. Bakınız "ABUControl" el kitabı.

SALLANMAYI SÖNÜMLEME TERTİBATININ DEVREYE ALINMASI VE DEVRE DIŞI BIRAKILMASI

ABURemote el kitabına bakınız.

Sallanmayı sönümleme tertibatı şimdilik sadece tek bir kedi arabalı bir vinçte veya birden fazla kedi arabalı bir vinçte, o anda kullanılmayan kedi arabası park pozisyonunda olduğunda çalışır. Birden fazla kedi arabası birlikte işletilirken veya tandem işletiminde sallanmayı sönümleme tertibatı ayrıca serbest bırakılmalıdır. ABUControl el kitabına bakınız.

Ayrı kumandalı ABURemote varsa: Yük kancalarından biri en yüksek kanca konumundaysa (kaldırma üst konum sınırlayıcısı), sallanmayı sönümleme tertibatı, diğer yük kancası için devreye alınabilir.

SALLANMAYI SÖNÜMLEME TERTİBATI İLE VINCI VE KEDI ARABASINI HAREKET ETTİRME



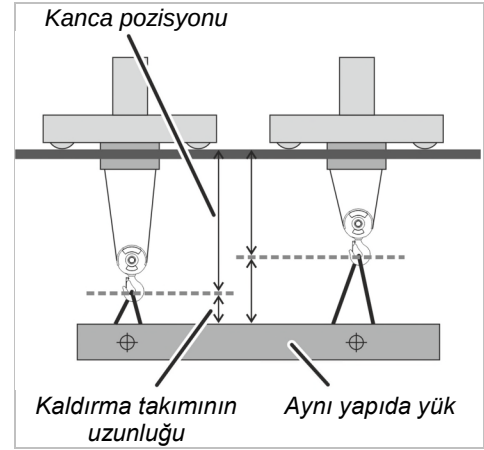
Alışıldığı şekilde vinci kullanın.

- ABUControl, vinci ve kedi arabasının hareket hızlarından, kanca pozisyonundan ve yük bağlama aracının uzunluğundan, yükün normalde ne kadar sallanacağını hesaplar ve yürüyüş motorlarını, oynama hareketi azalacak şekilde hızlandırır ve frenler.
- Hızlanma ve fren mesafeleri çok değişmez.
- Rüzgar, yüke veya yük kancasına gelen darbeler veya manuel hareketler gibi dış etkenler dengelenmez.

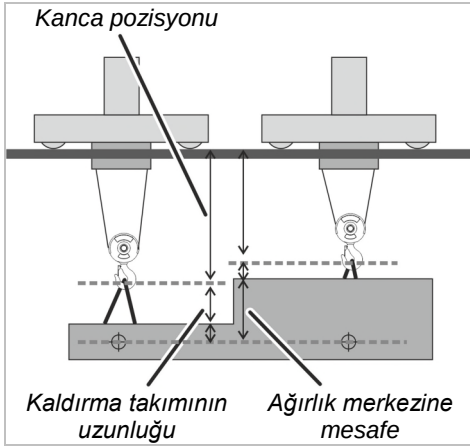
Birden fazla kedi arabası için sallanmayı sönümleme tertibatına ilişkin uyarı bilgileri:

Sallanmayı sönümleme tertibatı hesaplaması, birden fazla kedi arabası birlikte işletilirken veya tandem işletiminde sadece, vinç operatörü tarafından bu koşullar dikkate alındığında doğru çalışır:

- Vinci ve kedi arabasının ürün modeli ve ürün büyüklüğü aynı olmalıdır.
- Yük doğru bağlanmalıdır:



Aynı yapıya sahip ortak yük, kanca pozisyonu ile kaldırma takımının uzunluğu toplandığında aynı toplam uzunluğu verecek şekilde askıya bağlanmalıdır.



Aynı yapıda olmayan ortak yük, kanca pozisyonu, kaldırma takımının uzunluğu ve ağırlık merkezine mesafe toplandığında aynı toplam uzunluğu verecek şekilde askıya bağlanmalıdır.

- Kaldırma takımının uzunluğu girilmelidir:

Birden fazla kedi arabası birlikte işletilirken kedi arabası 1'in kaldırma takımının uzunluğu girilmelidir.

Tandem işletimde birinci vinci kaldırma takımının uzunluğu girilmelidir. Birinci vinci IP adresi 192.168.1.1'dir

ELEKTRONİK RAY KILAVUZU İLE VINCI HAREKET ETTİRME

SADECE ELEKTRONİK RAY KILAVUZU OLDUĞUNDA

Elektronik ray kılavuzu, otomatik olarak devrededir ve kapatılamaz.



Alışıldığı şekilde vinci kullanın.

- Sensörler, bir vinç başlık kirişinin iki yürüme tekerleğinin vinç rayına mesafesini ölçer.
- Vinç (örn. tek taraflı yük nedeniyle) eğik gidiyorsa, ABUControl bunu, iki hareket takımı kirişinin hareket tahrik düzenlerini farklı ayarlayarak otomatik olarak dengeler.

İKİ KEDI ARABALI VINCİN KULLANILMASI

Vinç iki kedi arabası ile donatılmıştır. Bunlar müşterek bir asılı butonlu kumanda (veya verici) ile kullanılabilir. Bu sayede örn. uzun veya havaaleli yüklerin taşınması sırasında güvenlik iyileştirilir.

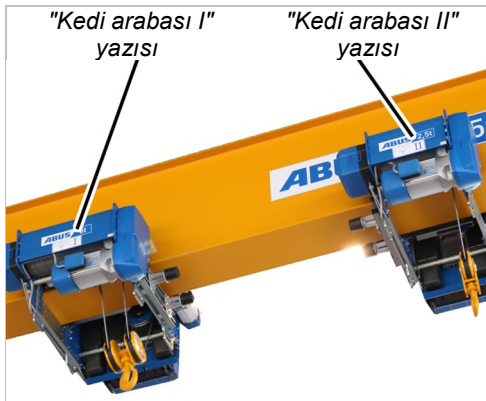
KEDI ARABALARININ ATANMASI

SADECE NOKTA MATRİS LED GÖSTERGELİ ABUS VİNÇ ELEKTRİĞİ 3 OLDUĞUNDA

Nokta matris LED göstergesi, kedi arabasına monte edildiğinde, kedi arabalarının atamasını göstermek için ilave olarak "1" ve "2" rakamlarını görüntüleyebilir.



- Nokta matris LED göstergesinin ilk pozisyonunda kedi arabası için ayarlanan numara görüntülenir.



- Kedi arabaları halatlı palangada "Kedi arabası I" ve "Kedi arabası II" şeklinde işaretlenmiştir.

KEDI ARABASI I VE KEDI ARABASI II ARASINDA GEÇİŞ YAPILMASI

Kedi arabası seçimine sahip bir vinç varsa Kedi arabası I ve Kedi arabası II arasında geçiş yapılabilir.

SADECE ABUREMOTE OLDUĞUNDA

ABURemote el kitabına bakınız.

SADECE ASILI BUTONLU KUMANDA OLDUĞUNDA

Asılı butonlu kumanda el kitabına bakın.

BİRLİKTE İŞLETİME GEÇİLMESİ

Kedi arabası seçimi ve birlikte işletim özelliğine sahip bir vinçte kedi arabası I ve kedi arabası II arasındaki geçişin haricinde her iki kedi arabasının birlikte işletimine geçilebilir.

SADECE ABUREMOTE OLDUĞUNDA

ABURemote el kitabına bakınız.

SADECE ASILI BUTONLU KUMANDA OLDUĞUNDA

Asılı butonlu kumanda el kitabına bakın.

SADECE ABUS VINÇ ELEKTRİĞİ 3 OLDUĞUNDA

Kontrol düzeni, senkronizasyon ayarına sahip değildir. Bu nedenle kedi arabalarının birbirine göre mesafesi veya taşıma esnasında yükün konumu değişebilir, örn. farklı yük dağılımlarında tahrik düzenlerine binen yükün farklı olması, farklı fren mesafeleri ve yapı parçalarının toleransları nedeniyle.

Kedi arabalarının mesafesi veya yükün konumu değiştiğinde:

- ➔ Vincin tamamen durmasını bekleyiniz.
- ➔ Kedi arabası I veya Kedi arabası II'ye geçin.
- ➔ Kedi arabalarının mesafesini veya yükün konumunu, kaldırma/indirme işlemi yaparak veya kedi arabasını sola/sağa hareket ettirerek dengeleyin.
- ➔ Birlikte işleme geri dönün.

KEDI ARABASI HAREKETİ SINIR ANAHTARLARININ ÖNCEDEN DURDURMA TERTİBATI VE SON KONUM DURDURMA TERTİBATI, KALDIRMA SINIRLAYICILARI

Birlikte işletimde kedi arabası hareketi sınır anahtarları ve kaldırma sınır anahtarları birlikte değerlendirilir.

Kedi arabası tahrik düzenlerinden biri fren yaparsa veya durursa ya da kaldırma tertibatlarından biri fren yaparsa veya durursa, diğer kedi arabası buna senkron şekilde ayarlanır.

SADECE YÜKLERİ ÇEVİRİRKEN

Vinç, yükleri çevirmek için öngörülmüşse, aşırı yüke karşı emniyet tertibatı, dururken ve indirme işlemi sırasında kaldırma tertibatına aşırı yük bindiğini tespit etmek için ek fonksiyonlarla donatılmıştır.

Vincin siparişe özel belgelerine bakınız.

SADECE ABUCONTROL OLDUĞUNDA

ABUControl, eşit kaldırma kontrol ünitesine sahiptir. Bu sayede tüm vinç hareket eksenlerinin senkron hareketi otomatik olarak ayarlanır.

- Sadece frekans invertörlü kaldırma tertibatı olduğunda: ABUControl, iki kaldırma tertibatının devir sayısını denetler ve kaldırma hızını otomatik olarak ayarlar. Bu sayede iki kaldırma tertibatı, yük dağılımının farklı olması halinde de kaldırma ve indirme işlemini sabit kaldırma hızıyla gerçekleştirir.
- ABUControl, kedi arabası tahrik düzenlerinin devir sayısını denetler ve kedi arabası hızını otomatik olarak ayarlar. Bu sayede her iki kedi arabası, sabit kedi arabası hızıyla hareket eder.
- ABUControl, iki kedi arabasının ana girişin ilgili ucuna olan mesafesini denetler, buradan kedi arabalarının birbirine göre mesafesini hesaplar ve kedi arabası hızını, iki kedi arabası arasındaki mesafe sabit kalacak şekilde ayarlar.
- Sadece ikiz kaldırma tertibatı olduğunda: Eşit kaldırma kontrol ünitesi, kaldırma üst ve alt konum sınırlayıcısının anahtarlama noktasından hemen önce devre dışı bırakılır. Bu, halatın ikiz kaldırma tertibatının iki halat tamburunda dengelenebilmesi için gereklidir. Karşı yönde hızlanma durumunda eşit kaldırma kontrol ünitesi otomatik olarak yeniden etkinleştirilir. Bu durumda yük kancası kısa süreliğine durur.

VİNÇLERİN TANDEM İŞLETİMİNDE KULLANILMASI

Tandem işletim kontrol düzeni ile aynı anda iki gezer köprü vinç, yalnızca bir vericiyle tek bir vinci kontrol eder gibi konforlu şekilde kontrol edilebilir. Bu şekilde uzun veya havaleli yükler ya da ağırlık merkezi uygun olmayan yükler, birbirinden bağımsız kontrol edilen iki vince nazaran daha kolay ve daha tehlikesiz bir şekilde kaldırılabilir ve taşınabilir.

SADECE ABUS VİNÇ ELEKTRİĞİ 3 OLDUĞUNDA

"ABUS tandem işletim kontrol düzeni" el kitabına bakınız.

SADECE ABUCONTROL OLDUĞUNDA

TANDEM İŞLETİM MODUNUN AÇILMASI

Tandem işletiminde iki vinçle çalışmak:

Vinç ile tandem işletiminde çalışmaya başlamadan önce, aşağıdaki noktaları kontrol ediniz. Hasar veya sorunlar söz konusu olduğunda, vinçte çalışmayın ve bu durumu iş arkadaşlarınıza ve amirlerinize bildirin.

Vericide tandem işletimini açma:

- ➔ Her iki vincin birbirinden bağımsız olarak veya başka bir kişi tarafından kullanılıp kullanılmadığını kontrol ediniz.
- ➔ Vinçlerin tamamen durmasını bekleyin. Hareket sırasında tandem işletimine geçmeyin.
- ➔ Vericide tandem işletimini çalıştırın.
ABURemote el kitabına bakınız.
- Her iki vinçte beyaz renkli "Vinç etkin" sinyal lambası yanar.

Vinç hareketi sınır anahtarını, kedi arabası hareketi sınır anahtarını ve kaldırma sınırlayıcılarını kontrol etme:

- ➔ Tandem işletiminde her iki vincin ve kedi arabasının önceden durdurma tertibatını kontrol edin.
- ➔ Tandem işletiminde her iki vincin ve kedi arabasının son konum durdurma tertibatını kontrol edin.
- ➔ Her iki kaldırma düzeneğinin kurs sınır şalterlerini tandem işletiminde kontrol ediniz.
- Vinç hareketi tahrik düzenlerinden veya kedi arabası tahrik düzenlerinden biri fren yaparsa veya durursa ya da kaldırma tertibatlarından biri fren yaparsa veya durursa, diğer vinç ve diğer kedi arabası buna senkron şekilde ayarlanır.

TANDEM KUMANDASI AÇIKKEN MÜNFERİT VINCE KUMANDA EDİLMESİ (TEKLI İŞLETİM)

Tandem işletim kontrol düzeni açıkken kısa süreliğine tek bir vincin kumanda edilmesi gerekebilir (örn. yükün bağlanması için veya seviye farklarının dengelenmesi için).

Bu sırada diğer vincin bloke edilmiş olması gerekir ve (örn. başka bir vinç operatörü tarafından) hareket ettirilmemesi gerekir. Bu işletim türünün adı tek vinç işletim modudur.

Tandem işletiminde tekli işleme geçiniz (tek bir vince tek kumanda ediniz ve diğer vinci bloke ediniz):

- ➔ Her iki vincin durmasını bekleyiniz.
- ➔ Vericide iki vinçten birini seçiniz.
ABURemote el kitabına bakınız.
- Seçilen vinç şimdi tekli işletimde etkinleştirilmiştir.
- Seçilen vinçte beyaz renkli "Vinç etkin" sinyal lambası yanar.
- Seçilmeyen vinç bu süre boyunca bloke edilir ve (örn. başka bir vinç operatörü tarafından) hareket ettirilemez.
- Seçilmeyen vinçte beyaz renkli "Vinç etkin" sinyal lambası söner.
- ➔ Seçilen vinci kullanınız.
- ➔ Vericide yeniden iki vinci seçiniz.

TANDEM İŞLETİMİ İÇİN YÜKÜN BAĞLANMASI

Müşterek bir yükü bağlamak için önce tandem işletimini çalıştırınız, sonra ortak yükü tekli işletimde (bir vince kumanda ederken diğer vinci bloke ediniz) bağlayınız ve sonra yükü her iki vinçle tandem işletiminde taşıyınız.

- ➔ Yanlış, çeküle uygun olmayan yüklenme durumunda yükü güvenli tutacak bir kaldırma takımı veya yük bağlama aracı seçin.
- ➔ Vericide tandem işletimini çalıştırın.
ABURemote el kitabına bakınız.
- ➔ Vericide tek vinç işletim modu için iki vinçten birini seçin.
- ➔ Yük kancasını tek vinç işletim modunda istediğiniz kanca pozisyonuna hareket ettirin.
- ➔ Kaldırma takımını veya yük bağlama aracını yüke ve kancaya güvenli şekilde sabitleyin.
- ➔ Vericide tek vinç işletim modu için diğer vinci seçin.
- ➔ Yük kancasını tek vinç işletim modunda istediğiniz kanca pozisyonuna hareket ettirin.
- ➔ Kaldırma takımını veya yük bağlama aracını yüke ve kancaya güvenli şekilde sabitleyin.
- ➔ Vericide tandem işletim için her iki vinci seçin ve yükü kaldırın.

VİNÇLERİN TANDEM İŞLETİMİNDE KULLANILMASI

- ➔ Vinç hareketi, vinç arabası hareketi, kaldırma ve indirme için butonları kullanarak yükü kaldırınız ve taşıyınız.

ABURemote el kitabına bakınız.

- Sadece frekans invertörlü kaldırma tertibatı olduğunda: ABUControl, iki kaldırma tertibatının devir sayısını denetler ve kaldırma hızını otomatik olarak ayarlar. Bu sayede iki kaldırma tertibatı, yük dağılımının farklı olması halinde de kaldırma ve indirme işlemini sabit kaldırma hızıyla gerçekleştirir.
- ABUControl, vinç hareketi tahrik düzenlerinin ve kedi arabası tahrik düzenlerinin devir sayısını denetler ve hareket hızını otomatik olarak ayarlar. Bu sayede her iki vinç ve kedi arabası, sabit hareket hızıyla hareket eder.
- ABUControl, iki vinç arasındaki mesafeyi denetler ve vinç hareket hızını, iki vinç arasındaki mesafe sabit kalacak şekilde ayarlar.

Optik çarpmayı önleyici emniyet düzeni, tandem işletiminde de çalışır. Böylece tandem işletiminde iki vincin, aynı vinç yürüme yolundaki diğer vinçlere çarpması önlenir.

VİNÇ HAREKETİ SINIR ANAHTARLARININ, KEDİ ARABASI HAREKETİ SINIR ANAHTARLARININ ÖNCEDEN DURDURMA TERTIBATI VE SON KONUM DURDURMA TERTIBATI, KALDIRMA SINIRLAYICILARI

Tandem işletiminde vinç hareketi sınır anahtarları, kedi arabası hareketi sınır anahtarları ve kaldırma sınır anahtarları birlikte değerlendirilir.

Vinç hareketi tahrik düzenlerinden veya kedi arabası tahrik düzenlerinden biri fren yaparsa veya durursa ya da kaldırma tertibatlarından biri fren yaparsa veya durursa, diğer vinç ve diğer kedi arabası buna senkron şekilde ayarlanır.

AŞIRI YÜKE KARŞI EMNİYET

Tandem işletiminde her iki vincin aşırı yüke karşı emniyet tertibatları birlikte değerlendirilir.

Vinçlerden birine aşırı yük bindiğinde, diğer vinç buna senkron olarak durdurulur.

TANDEM İŞLETİMİNİN KAPATILMASI

- ➔ Ortak yükü indiriniz.
- ➔ Vericide tandem işletimini kapatınız.
ABURemote el kitabına bakınız.
- Tandem işletimi şimdi kapalıdır. Her iki vinç şimdi yeniden birbirinden bağımsız olarak kullanılabilir.

ABUS Kransysteme GmbH
Sonnenweg 1
D – 51647 Gummersbach
Tel. 0049 – 2261 – 37-0
Faks. 0049 – 2261 – 37-247
info@abus-kransysteme.de

Bu belgenin başka kurum ve şahıslara iletilmesi ve çoğaltılması, içeriğinden yararlanılması ve bu içeriğin başka kurum ve şahıslara bildirilmesi, kesin bir şekilde müsaade edilmediği takdirde, yasaktır. Aykırı hareket edilen durumlar, tazminat yükümlülüğünü beraberinde getirir. Patent verilmesi veya kullanım numunesi kaydı durumu için her hakkı saklıdır.

AN 120192TR005
2024-07-17

ABUS