

Handleiding Stair Robot SR1750 HE



Stairrobot

Type nummer : SR 1750 HE
Serie nummer :
Bouwjaar : 2017
Eigenaar :

Producent :



AATA International b.v
Kerkstraat 79
2377 AX Oude Wetering
Nederland

Tel : 0031-(0) 7133 10336
Fax : 0031-(0) 713317243

e-mail: info@aata.nl
<http://www.aata.nl>

Niets uit deze uitgave mag worden gereproduceerd, opgeslagen of verzonden worden; elektronisch, mechanisch, fotokopieert, opgenomen in welke vorm ook zonder de uitdrukkelijk schriftelijke toestemming van AATA International b.v.

Product specificatie en ontwerp zijn onderhevig aan veranderingen. De inhoud van deze handleiding kan wijzigen zonder kennisgeving.

Voorwoord

AATA International is een vernieuwend en dynamisch bedrijf gespecialiseerd in trapklim apparaten. Onder de merknaam stairrobot® worden deze trappenklimmers wereld wijd verkocht.

Deze handleiding is met name bedoeld voor machineoperators en onderhoud monteurs. Ondanks dat de kleinste details niet zijn beschreven is deze handleiding een bruikbaar hulpmiddel in het dagelijks gebruik van uw stairrobot SR 1750 HE.

De stairrobot SR 1750 HE wordt al meer dan 20 jaar door gerenommeerde transport en verhuisbedrijven gebruikt voor het verplaatsen van zware lasten over trappen.

De stairrobot SR 1750 HE is ontworpen om ladingen van maximaal 1000 Kg. Veilig en probleemloos over trappen te verplaatsen. De bijgeleverde hulpmiddelen; laadklep, manoeuvreer dolly en draaischijf worden gebruikt bij het laden van de last en verplaatsen van machine en lading naar en van de trap.

Deze handleiding bestaat uit twee delen; de geschreven versie en een visuele uitvoering op cd-rom video welke zich bevindt achter in deze uitgave.

U wordt aangeraden zowel de handleiding als de cd-rom instructie video aandachtig te bestuderen voor dat u uw stairrobot SR 1750 HE in gebruik neemt. Speciaal willen wij uw aandacht op het hoofdstuk 4; veiligheid.

Een kopie van deze handleiding behoort bij uw stairrobot SR 1750HE zodat de machine – operator deze altijd onder bereik heeft.

AATA International b.v.

Inhoud

Voorwoord.....	3
Inhoud.....	4
Gebruikte standaard.....	5
1. Technische gegevens.....	6
2. Beschrijving onderdelen stair robot SR 1750 HE	
2.1 Aandrijving.....	7
2.2 Vertragskast en rem.....	7
2.3 Rupsbanden.....	7
2.4 Bediening.....	8
2.5 Hydraulisch platform.....	8
2.6 Schepplaat.....	9
3. Hulpmiddelen	
3.1 Laadklep.....	10
3.2 Draaischijf.....	10
3.3 Lier	10
3.4 Manoeuvreer dolly	11
4. Veiligheid	
4.1 Algemene veiligheid maatregelen.....	12
5. Bediening procedure	
5.1 Inspectie voor gebruik.....	14
5.2 Laden	15
5.2.1 Correcte laadpositie.....	15
5.2.2 Laadprocedure.....	16
5.3 Klimmen	17
5.4 Afdalen.....	18
5.5 Afladen.....	19
6. Tips bij problemen	20
7. Rupsbanden vervangen	21
8. Elektrische systeem.....	22
9. Hydraulische systeem	29
10. Onderdelen.....	26
10.1 Onderdelen lijst.....	27
11. CD-rom video.....	28

Gebruikte standaard normen

De stairrobot SR 1750 HE is gefabriceerd met in achtneming van de EC richtlijnen 89/392/EWG.

Toegepaste geharmoniseerde standaard:

NEN-EN 60034-5; NEN 10034-6; NEN 10072-2

Toegepaste nationale standaards, richtlijnen en technische specificaties:

IEC 34-5; IEC 34-7; IEC 72-1

Toegepaste symbolen

	Het niet (of niet volledig) opvolgen van instructies kan ernstige schade of ongevallen veroorzaken.
---	---

	Gevaar voor elektrische spanning
---	----------------------------------

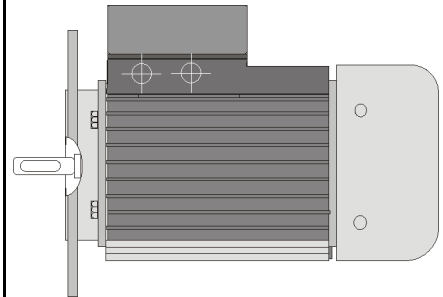
1. Technische gegevens SR 1750 HE

Omschrijving	Waarde	Eenheid
Snelheid	3	Meters p/minuut
Maximale laad capaciteit	1000	Kg.
Maximale beklimming hoek	max. 45	° graden
Gewicht	175	Kg.
Gewicht inclusief standaard accessoires	232	Kg.
Kleur	~~	~~
Lengte	1185	mm
Breedte	720	mm
Hoogte	320	mm
Lengte laadklep	1180	mm
Breedte laadklep	720	mm
Aandrijfmotor, low-noise AC met thermische		
Capaciteit	0,75	KW
	1	Hp
Voltage	220 of 110	V
Hydraulische -motor: low noise AC		
Capaciteit	0,375	KW
	1	Hp
Voltage	220 of 110	V
Hydraulische-pomp:		
Capaciteit	0,8	ltr/per minuut
Maximale werkdruk	100	bar
Capaciteit olie tank	1	ltr
Bediening: remote control handmatig geschakelde		
4-drukknopen bediening	24	V
Netspanning	220 of 110	V
	50	Hz
Verlengkabel	3x2,5	mm2
Max. verlengkabel lengte	25	mtr

2 Omschrijving onderdelen stairrobot SR 1750 HE

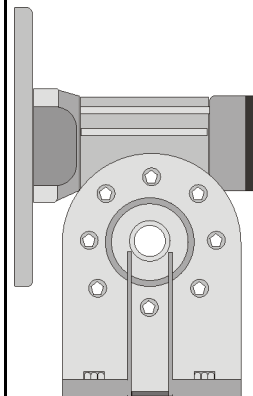
2.1. Aandrijfmotor

- Één-fase, low-noise AC motor met thermische beveiliging



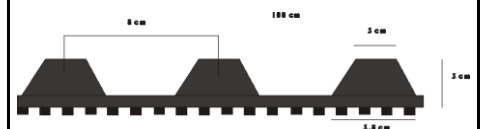
2.2. Vertragsingskast

- Wormwiel vertraging direct aan elektromotor gebouwd
- De wormwiel vertraging vormt een effectieve rem voor de (geladen) SR 1750 HE op de trap.



2.3. Rupsbanden

- De rupsbanden zijn ontworpen om elke rechte trap te overbruggen



2. 4. Bediening

- Remote control incl. 2 meter kabel handmatig bediend door 4 drukknoppen

Druk op een van de knoppen om de machine te activeren.



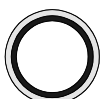
Up

Deze drukknop laat het platform omhoog bewegen



Down

Deze drukknop laat het platform naar beneden bewegen



Forward

Deze drukknop laat de stairrobot voorwaarts bewegen

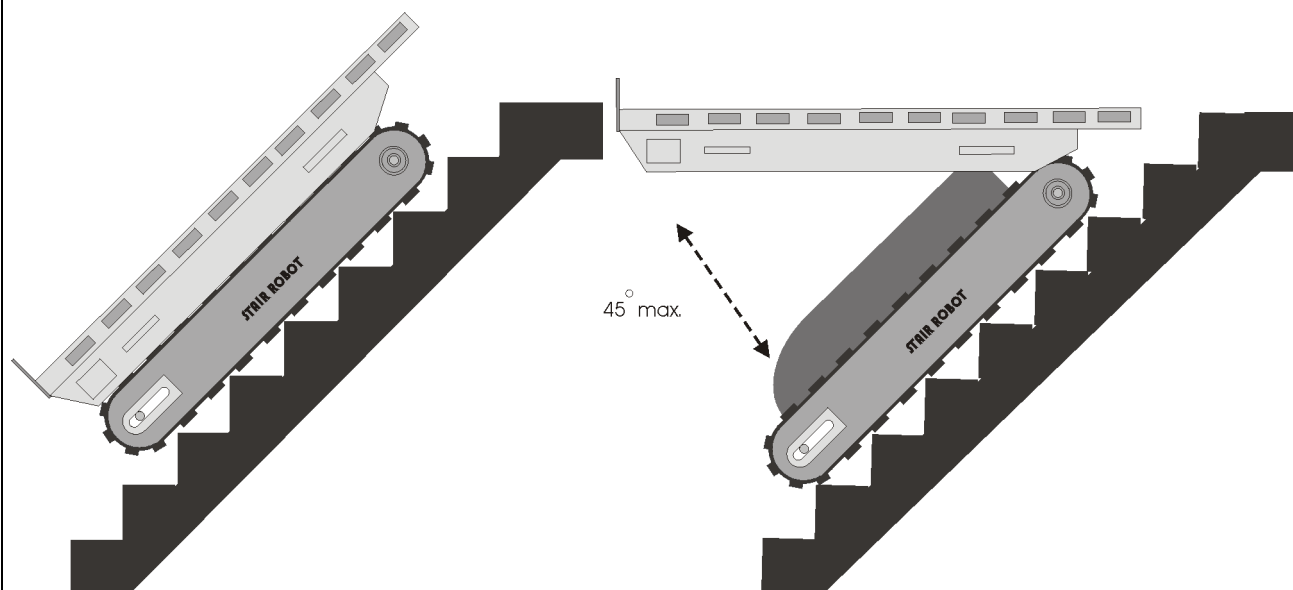


Reverse

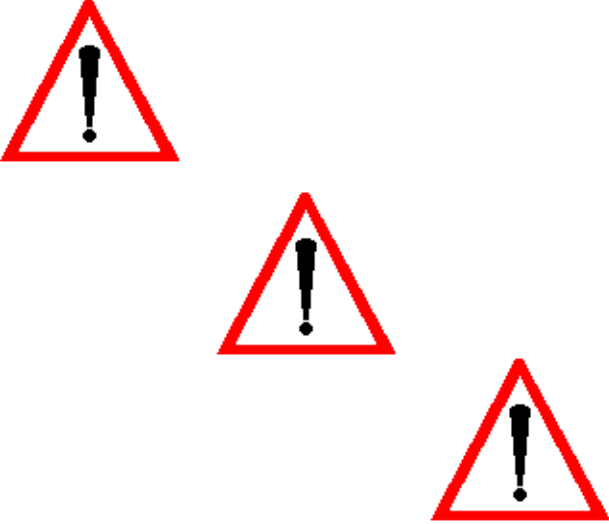
Deze drukknop laat de stairrobot achterwaarts bewegen

2. 5. Hydraulisch platform

- Ter vergroting van de stabiliteit op de trap kan het platform hydraulisch versteld worden afhankelijk van de stijgingshoek van de trap

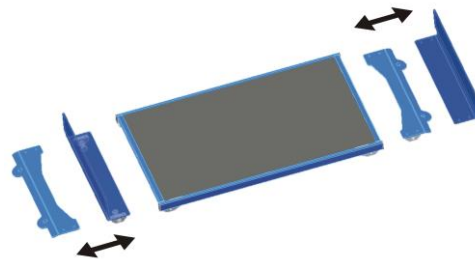


- Het platform is met 2 dubbelwerkende cilinders uitgerust
- Het kan tot maximaal 90
- Het kan duwen en trekken

	• Als de last van horizontaal naar verticaal wordt gebracht moet men er rekening houden dat de machine niet in staat is dit zonder extra hulpmiddelen te doen . zodra het gewicht zover opgericht is dat het gaat trekken aan de machine ,zal de last de machine optillen en is er geen controle meer over de last . als het niet tegen gehouden wordt zo dat het neerzetten gecontroleerd gaat ,kan de last met machine en al omvallen. • Wanneer men het platform gaat gebruiken om een last van uit een verticale positie naar een horizontale positie op de stairrobot neer te leggen, zal de last geholpen moeten worden tot aan het punt dat het gewicht over het dode punt heen is. • Dit is een onderdeel wat men geoefend moet hebben met een handelbaar gewicht.
--	---

2. 6. Schepplaat

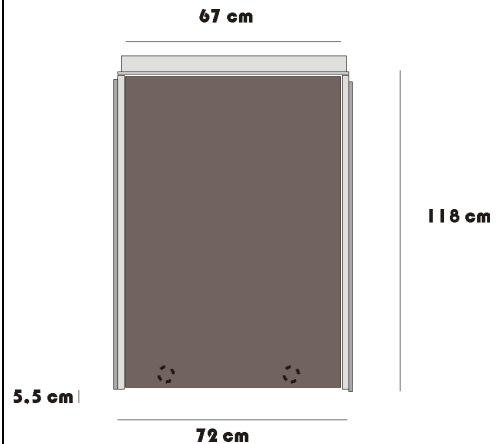
De schepplaat is zo ontworpen en gemonteerd dat het makkelijk te verwijderen en te plaatsen is door de twee vergrendelbouten die zich aan de onder kant bevinden naar elkaar toe te bewegen , wordt het ontgrendeld en kan de schepplaat verwijderd worden, montage kan aan de voor of achterkant van de machine.



3. Hulpmiddelen

3.1. Laadklep

- De laadklep wordt gebruikt om de lading van grondniveau op het liftplateau van de SR1750 te transporteren. De laadklep is uitgerust met twee pennen aan de onderzijde die in de pengaten van het liftplateau passen.
- De laadklep-bevestiging is zo ontworpen en gemonteerd dat het makkelijk te verwijderen en te plaatsen is. Door twee vergrendelbouten, die zich aan de onderkant bevinden, naar elkaar toe te bewegen, wordt het geheel ontgrendeld en kan de laadklep-bevestiging worden verwijderd / terug geplaatst kan worden aan de voor en/of achterzijde van het hydraulisch plateau



3.2. Draaischijf

- De draaischijf wordt gebruikt in situaties waar de machine (evt. met lading) kort gedraaid dient te worden. Door de machine op de draaischijf te rijden kan men machine en lading eenvoudig draaien.



3.3. Lier optie

- Door middel van de bijgeleverde lier, in combinatie met de laadklep, kan een lading eenvoudig op het liftplateau van de SR 1750HE getrokken worden



3.4. Manoeuvreeer dolly

- De dolly wordt gebruikt om moeilijk te hanteren vormen/lasten met de SR 1750 horizontaal te vervoeren. De 2-delige dolly is uitgerust met vier zwaar last zwenkwielen die de stairrobot inclusief last eenvoudig naar en van de trappen verplaatst. De trap connect-frame wordt gebruikt om de SR 1750 direct van de dolly op te trap te rijden.

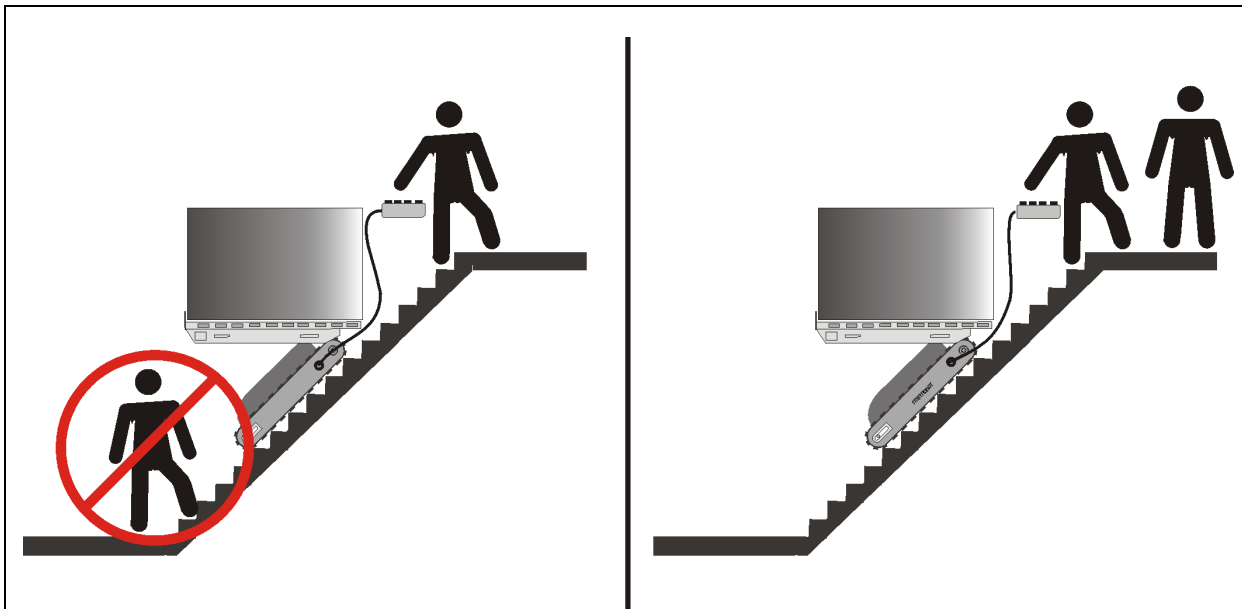


4. Veiligheid

4.1. Algemene veiligheid voorzorgmaatregelen



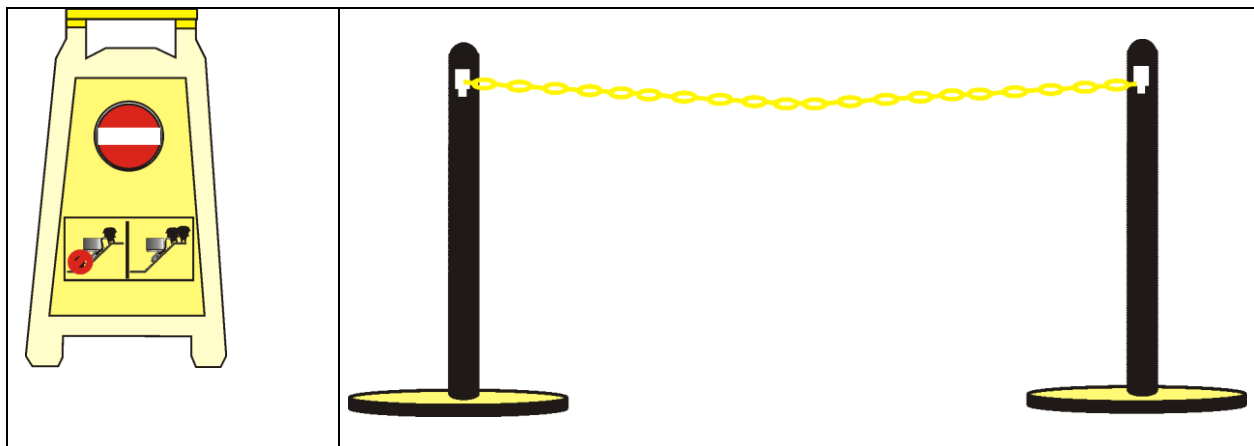
- Het is niet toegestaan veranderingen aan de machine aan te brengen
- Een ieder die met deze machine werkt moet bekend zijn met de veiligheid maatregelen en hier na handelen
- Controleer de werkomgeving van de stairrobot en zorg voor adequate afscherming/beveiliging.
- Verzekert u ervan dat de stijgingshoek van de te bestijgen trap niet hoger is dan 45 graden.



- Verzekert u ervan dat niemand zich op de trap of trappenhuis onder / achter de stairrobot bevindt tijdens beklimming en afdaling van de trap. De juiste positie van beide operator(s) is aan de voorzijde van de stairrobot. (zie tekening)



- Beveilig de werkomgeving met waarschuwingsborden en ketting afsluitingen



- Ter voorkoming van misbruik door onbevoegde personen; de machine niet ombeheerd achter laten.
- De werkomgeving waarin de machine gebruikt wordt dient schoon, droog en voldoende verlicht te zijn.
- Verzekert u ervan dat niemand zich op de trap of trappenhuis onder / achter de stairrobot bevindt tijdens beklimming en afdaling van de trap. De juiste positie van de operator(s) is aan de voorzijde van de stairrobot.
- Verzekert u ervan dat niemand zich in de werkomgeving van de machine bevindt voordat u de machine in werking zet.
- Als u de machine in een donkere ruimte gebruikt dient de minimale verlichtsterkte 50 lux te bedragen.
- De machine mag alleen voor de daarvoor bedoelde activiteiten gebruikt worden.
- Voor ingebruikstelling dient de machine volledig geïnspecteerd te worden.
- Er dient gewerkt te worden met inachtneming van lokale veiligheidseisen.
- **Loop of sta nooit onder de stairrobot gedurende gebruik**
- Onderhoud en vervanging van onderdelen dienen uitgevoerd te worden door bevoegde personen.



- Elektrische installatie afdichtingen gesloten houden.
- Rij nooit over een kabel of verlengkabel
- Zorg voor een goede aarde verbinding
- Verzekert u ervan dat niemand op een kabel of verlengkabel staat
- Verzekert u ervan dat verlengkabels volledig afgerold zijn
- Minimale eisen verlengkabel: 3 x 2,5 mm² geïsoleerd
- De verlengkabel mag niet langer zijn dan 25 meter met bovenvermelde specificatie

5 Bediening werkwijze

5.1. Inspectie vóór gebruik

Ter voorkoming van problemen en correcte werking van de stairrobot SR 1750 HE:

- Controleer de afstandsbedieningkabel en 220V kabel op breuken en beschadigingen
- Controleer de of 220V connectoren op juiste wijze zijn aangesloten
- Controleer de afstandsbedieningkabel op speling zowel aan de afstandbediening als ook de machine kant
- Controleer kabels op breuken en/of beschadigingen; de machine mag alleen gebruikt worden indien geen problemen gevonden zijn
- Rij de SR1750 op een vlakke ondergrond enkele malen voor en achteruit en luister of u onregelmatigheden hoort
- Controleer of de cilinder haar volledige slag maakt en geen olie lekt
- Controleer de top van de cilinder op speling; laat het platform volledig ophoog komen en druk hierna de 'down' knop om het platform te laten zakken; indien er een speling op de kop van de cilinder is van meer dan 5mm de machine niet gebruiken
- Bij normaal gebruik kan zich aan de bovenzijde van de cilinder enige olie bevinden maar olie mag niet uit de cilinder lopen als de pomp draait
- Controleer of het platform daalt als de 'down' knop wordt ingedrukt en controller tevens of de daalsnelheid zich laat aanpassen middels de daalklep. Met een gewicht van 80 Kg. Mag de daalsnelheid niet minder bedragen dan 25 seconden met volledig gesloten ventiel
- Controleer de nokken op de rupsbanden voor schade
- **Controleer of de rupsbanden de juiste afstelling hebben.**
- Controleer de binnenzijde van de rupsbanden op beschadigingen
- Controleer of niets klem zit tussen de rupsbanden en de machine

- Controleer de reactie tijd indien men van vooruit naar achteruit beweegt; de vertraging mag niet meer dan één seconde bedragen. Indien dit wel het geval is dient men de aandrijfketting na te kijken.
- Controleer of het platform volledig sluit en rust op de machine chassis
- Controleer of de zwenkwielen van de dolly vrij kunnen bewegen
- Controleer de kabel van de lier op beschadigingen

Indien geen onregelmatigheden gevonden zijn is de machine gereed om te gebruiken. Indien wel onregelmatigheden gevonden zijn mag de machine niet gebruikt worden tot dat de machine hersteld is.

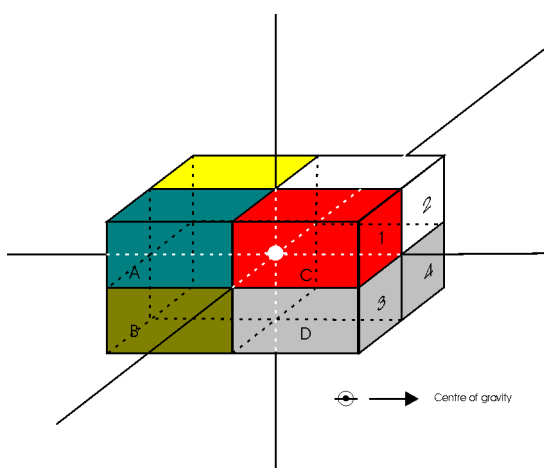
5.2. Laden

5.2.1 De correcte lading positie

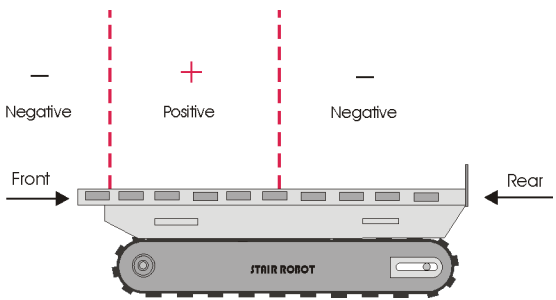
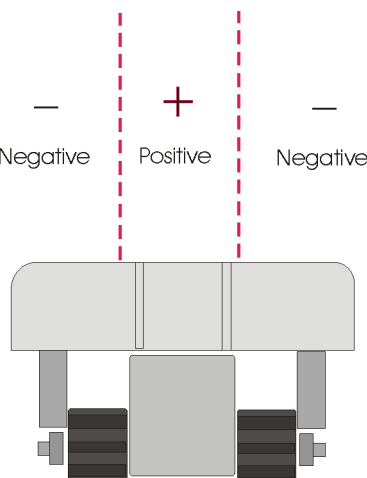


- Als een lading niet op de correcte positie op het platform geplaatst wordt ontstaat de kans dat de machine instabiel wordt gedurende de operatie, hierdoor is het mogelijk dat de machine omvalt; resulterend in schade en ongelukken.

- Het doel van de correcte lading positie is om een ideaal zwaartepunt te creëren met in achtneming van de gewichtsverdeling van de lading.



- De gewichtverdeling van de lading dient voor het laden van de SR 1750 HE te worden vast gesteld

	• Positioneer de lading op het platform met het zwaartepunt van de lading naar voren (positieve gebied) • Positioneer de lading op het platform met het zwaartepunt zo laag mogelijk tot het platform
	• Positioneer de lading op het platform met het zwaartepunt van de lading in het midden van het platform (positieve gebied) tussen de rupsbanden.

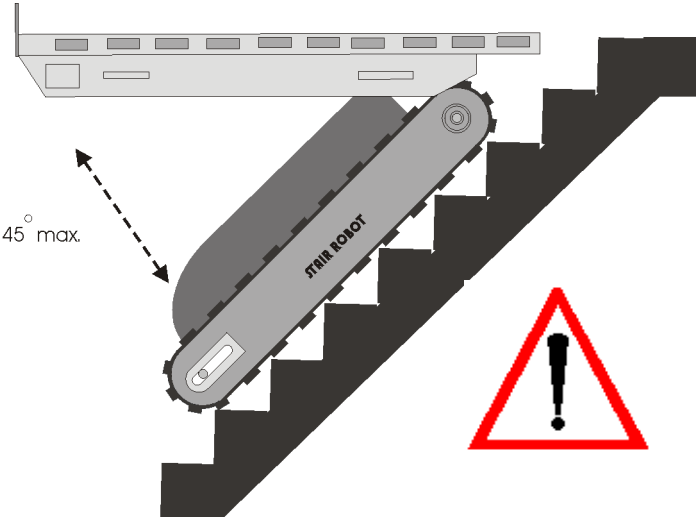
5.2.2. Laadprocedure

- Voor het laden dient de laadomgeving afgezet/beveiligd te zijn
- Rol de SR 1750 op de dolly in positie bij laadobject
- Maak eerst de connectie tussen machine en verlengkabel voordat u de SR 1750 aansluit op het 220V lichtnet
- Rij de SR 1750 van de dolly en plaats de laadklep in positie aan de voorzijde van de machine
- Plaats vervolgens de lier in positie aan de achterzijde van het platform
- Verbindt de lading met de kabel van de lier; de lading kan nu op de machine gelierd worden, een man bedient de lier terwijl de andere operator de lading op de SR 1750 HE begeleidt. Tijdens het lieren zal het hydraulisch hefplateau zich opheffen tot het dezelfde hoek bereikt als de laadklep.
- Gebruik ratelbanden om de lading vast te zetten op het hefplateau van de machine. N.b. gebruik uitsluitend de haakogen van het platform
- Als de lading is vastgezet kan de lier en laadklep verwijderd worden
- De lier dient altijd verwijderd te worden voordat men de trap omhoog gaat
- Draai het daalsnelheidsventiel maximaal naar rechts
- Gebruik de omhoog knop om het platform +/- 10 cm omhoog te bewegen
- Druk de omlaag knop in en draai tegelijkertijd het daalsnelheidsventiel naar links totdat het platform begint te dalen. Laat het platform dalen

- De StairRobot is nu klaar om op de dolly gereden te worden; plaats de dolly voor de machine en rij de SR 1750 HE op de dolly en gebruik gelijktijdig de knoppen voor het bedienen van het platform om het platform horizontaal te houden.

5.3. Klimmen

Platform positie

	• De platform positie dient aan de hoek van de trap of dolly aangepast te worden • Het platform dient tijdens een beklimming altijd horizontaal te blijven. • N.b. zorg er voor dat het zwaartepunt van de machine en lading zich altijd aan de voorzijde van de machine bevindt en het zwaartepunt niet voorbij het balanspunt gaat anders ontstaat de kans dat de SR 1750 HE instabiel wordt gedurende de operatie, hierdoor is het mogelijk dat de SR 1750 HE omvalt; resulterend in schade en ongelukken.
--	---

- Duw de dolly met machine tot aan de voet van de trap
- Plaats het trap connect-frame aan een kant aan de dolly en de andere kant op de tweede of derde trede van de trap
- Voor extra stabiliteit op de trap plaats u een ondersteunende band (6 mtr) aan de achterzijde van het platform over de lading heen naar de voorzijde van de machine. Deze band dient door een van de operators tijdens de beklimming met lichte druk vastgehouden te worden ter stabilisatie.
- Alle twee de operators dienen zich op de trap aan de voorzijde van de machine te bevinden en zich te verzekeren dat niemand zich onder aan de trap en/of op de trap bevindt voordat met de beklimming begonnen wordt
- Een operator bedient de drukknopkast om de stairrobot te bedienen terwijl de andere operator de ondersteunende band vasthoudt waardoor deze operator contact

onderhoudt met het 'balanspunt' van de machine en lading; tevens dient de band om te ondersteunen bij de landing boven aan de trap

- Rij de stairrobot via het connect-frame van de dolly op de trap en zorg dat het platform horizontaal blijft tijdens de beklimming
- De knoppen voor de op en neerwaartse beweging van het platform kunnen gelijktijdig gebruikt worden met de knoppen voor de voor en achterwaartse beweging



Up

Deze drukknop laat het platform omhoog bewegen



Down

Deze drukknop laat het platform naar beneden bewegen



Forward

Deze drukknop laat de stairrobot voorwaarts bewegen



Reverse

Deze drukknop laat de stairrobot achterwaarts bewegen

- U kunt de stairrobot op elk moment stoppen door het los laten van de drukknoppen
- Stop de stairrobot enkele trede voor de top van de trap; plaats de dolly in positie aan de top van de trap met uitschuifbare frame uitgetrokken
- Start de voorwaartse beweging opnieuw
- N.b. De hoek van de dolly komt niet altijd overeen met de hoek van de trap; hierdoor kan een kantelmoment ontstaan
- Wanneer de stairrobot boven aan de trap het kantelmoment bereikt dient de operator verantwoordelijk voor de ondersteunende band de band licht aan te trekken waardoor de stairrobot over haar kantelmoment heen geholpen wordt; de andere operator dient de stairrobot op de dolly te rijden en tijdens deze operatie het platform horizontaal te houden
- Duw de dolly met stairrobot richting aflaadpunt of naar de volgende trap

5.4. Afdalen

- Controleer of niemand zich op de te dalen trap bevindt en beveilig de werkomgeving
- Voordat de stairrobot aan de afdaling kan beginnen dient deze eerst op de dolly gereden te worden (als beschreven in 5.2.2 Laad procedure)
- Duw de dolly met haar laagste punt voorruit naar de bovenste trede en stop 10 cm van deze trede en trek het uitschuifbare frame uit de dolly tot de grond
- Een operator bedient de drukknopkast om de stairrobot te bedienen terwijl de andere operator de ondersteunende band vasthoudt waardoor deze operator contact onderhoudt met het 'balanspunt' van de machine en lading
- Rij de stairrobot van de dolly op de trap

- N.b. de hoek van de dolly komt niet altijd overeen met de hoek van de trap; hierdoor kan een kantelmoment ontstaan
 - Wanneer de stairrobot boven aan de trap het kantelmoment bereikt dient de operator verantwoordelijk voor de ondersteunende band met de band het kantelmoment te begeleiden; de andere operator dient de stairrobot op de trap te rijden en tijdens deze operatie het platform horizontaal te houden
 - Als de stairrobot stabiel op de trap staat dient de dolly aan de kant gezet te worden
 - Rij de stairrobot naar beneden en begeleid met de ondersteunende band
 - Afhankelijk van de hoek en lengte van de trap heeft de stairrobot grip op twee of drie traprede tegelijkertijd
-
- Afhankelijk van de traprede afstand kan een situatie ontstaan waarbij één van de nokken exact op een neus van een trede komt hierdoor zal de stairrobot zich opnieuw 'zetten'. De operator moet op deze mogelijkheid bedacht zijn en zonder onderbreken de stairrobot verder rijden
 - Stop de stairrobot 5 trede van de voet van de trap en plaats de dolly met connect frame in positie onder aan de trap met het connect-frame aan een kant aan de dolly en de andere kant op de tweede of derde trede van de trap
 - Rij de stairrobot van de trap op de dolly; tijdens deze operatie het platform horizontaal te houden
 - Duw de dolly met stairrobot richting aflaadpunt of naar de volgende trap

5.5. Afladen

- Voor het laden dient de laadomgeving afgezet/beveiligd te zijn.
- Rij de stairrobot van de dolly op grondniveau; tijdens deze operatie het platform horizontaal te houden
- Plaats de laadklep aan de voorzijde van de machine in de pengaten van het platform
- Plaats de lier in positie aan de achterzijde van het platform
- Verbindt de lading met lierkabel en verwijder de ratelbanden
- De lading kan nu van de machine gelierd worden, een man bedient de lier terwijl de andere operator de lading van de SR 1750 HE begeleidt. Tijdens het lieren zal het hydraulisch hefplateau zich opheffen tot het dezelfde hoek bereikt als de laadklep.
- Verwijder de lier en laadklep zodra de lading van de stairrobot is gelierd



- Alle beschreven technieken dienen eerst geoefend te worden met een lichte lading

6 Tips bij problemen

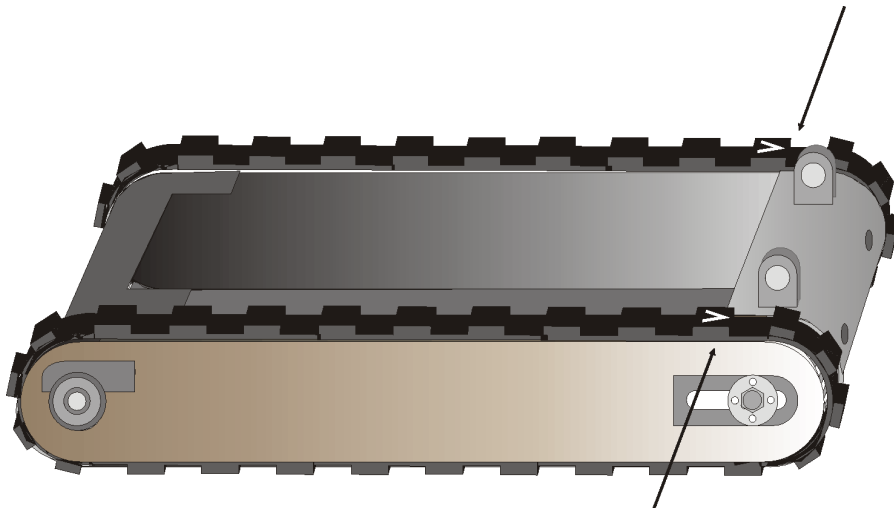
De stairrobot SR 1750 HE is ontworpen om vele jaren moeiteloos zijn werk te doen met weinig onderhoud. Als zich een probleem voordoet controleer dan eerst de volgende tips. Mocht het probleem niet met deze tips op te lossen zijn neemt u dan contact op met uw locale dealer

symptoom	Mogelijke oorzaak	oplossing
• Hoofdmotor werkt niet	• Geen stroom	• Controleer kabel en aansluitingen • Controleer relais • Controleer condensator
• Hydro-motor werkt niet	• Geen stroom	• Controleer kabel en aansluitingen • Controleer relais • Controleer condensator
• Hoofdmotor stopt	• Motor oververhit	• Wacht enkele minuten
• Hydro-motor stopt	• Motor oververhit	• Wacht enkele minuten
• Platform gaat niet volledig omhoog	• Olie tekort	• Vul de olie bij met een normale hydraulische olie; vul olie bij
• Platform gaat niet volledig naar beneden	• Relais schakelaar functioneert niet	• Controleer aansluitingen
• Olie lek cilinder	• Cilinder pakking versleten	• Vervang O-ring en Back-up ring met reparatie set
• Platform gaat niet naar boven	• Relais schakelaar functioneert niet	• Controleer aansluitingen

7 Rupsbanden vervangen

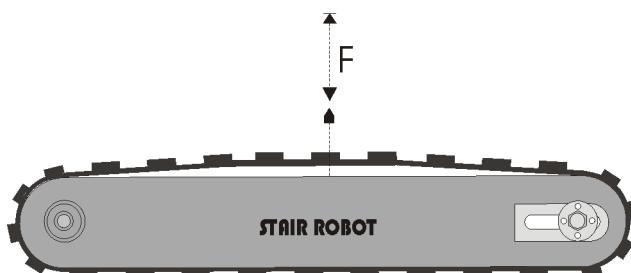
Tekening (2.)

-  Op de rupsbanden bevinden zich > merktekens; de rupsbanden dienen met merktekens in dezelfde richting en plaats gemonteerd te worden



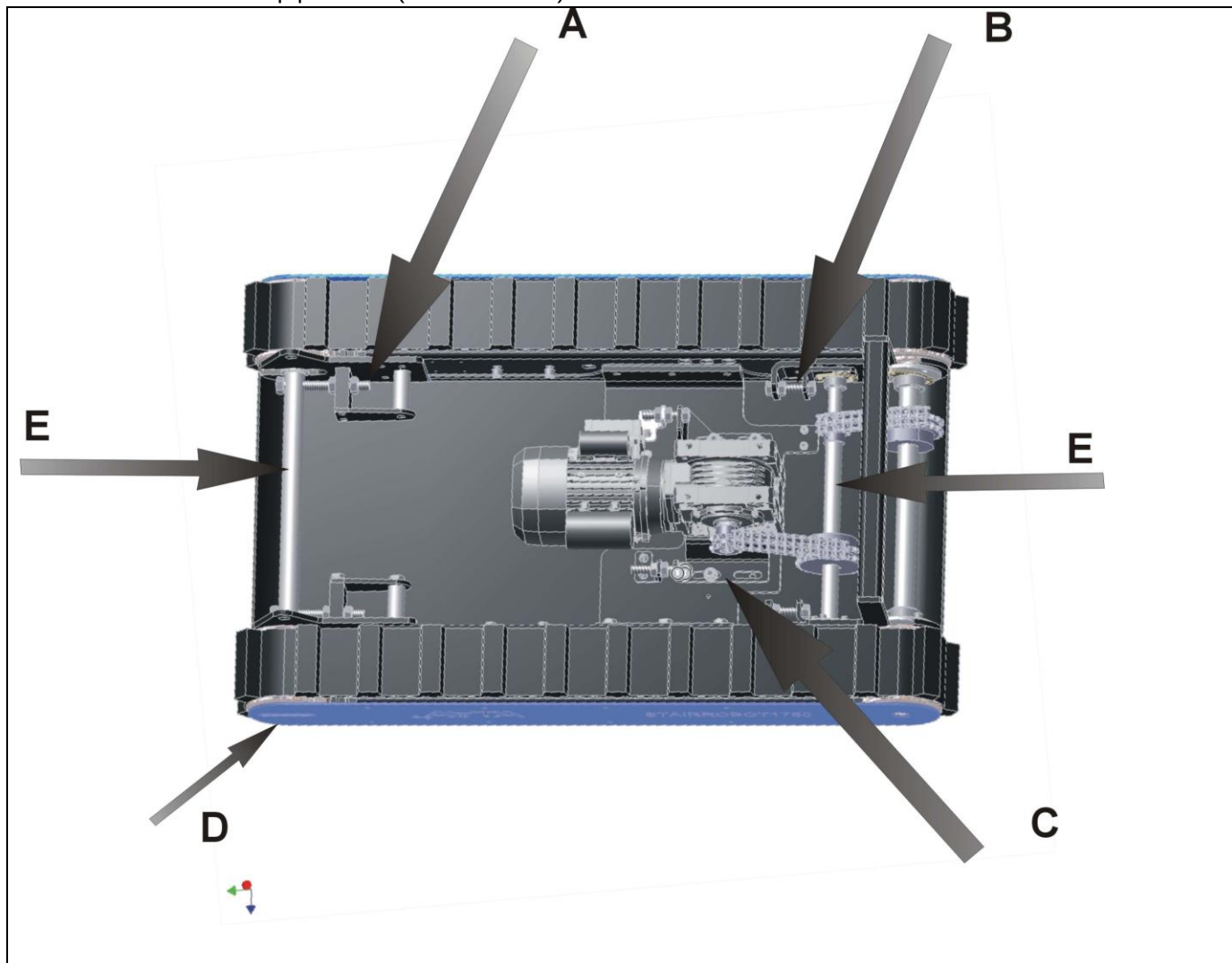
- De tolerantie tussen machine en rupsband op punt **F** is +/- 10 mm (met de hand aangetrokken) tekening (3.)
-  Controleer of de afstand A1A4 gelijk zijn aan beide zijde van de Stairrobot

Tekening (3.)



7.2 spannen Rupsband

1. Los de bouten op positie D (links en rechts) iets los..



2. los de stelmoeren op positie A (links en rechts) link op zo dat de poly wielen naar achteren kunnen ,zo ontstaat er ruimte om de rupsband te verwisselen.
3. vervang de rupsband (zie tekening 2), zo dat ze in de goede richting om de machine komen
4. span de rupsband door de stelmoeren A aan de linker en rechter kant gelijktijdig aan te draaien.
5. het is **van belang dat de afstand links en rechts gelijk is tussen de as en de bevestiging**
6. zet de spanbouten vast met de borgmoeren
7. controleer de spanning (zie tekening 3)

7.3 spannen kettingen

1. los de borgmoeren links en rechts van positie B
2. los de bouten van de wormwielkast voet plaat en de borgmoer van de stel bout positie C .
3. span de ketting (van de tussenas naar de wielas) door de moeren van positie B aan te draaien, zeg er voor dat de afstand links en rechts gelijkblijven ,de as moet parallel in de machine blijven zet de borgmoer links en rechts weer vast.
4. span nu de ketting van de tussenas naar de wormwielkast door de moeren van de stelbouten aan te

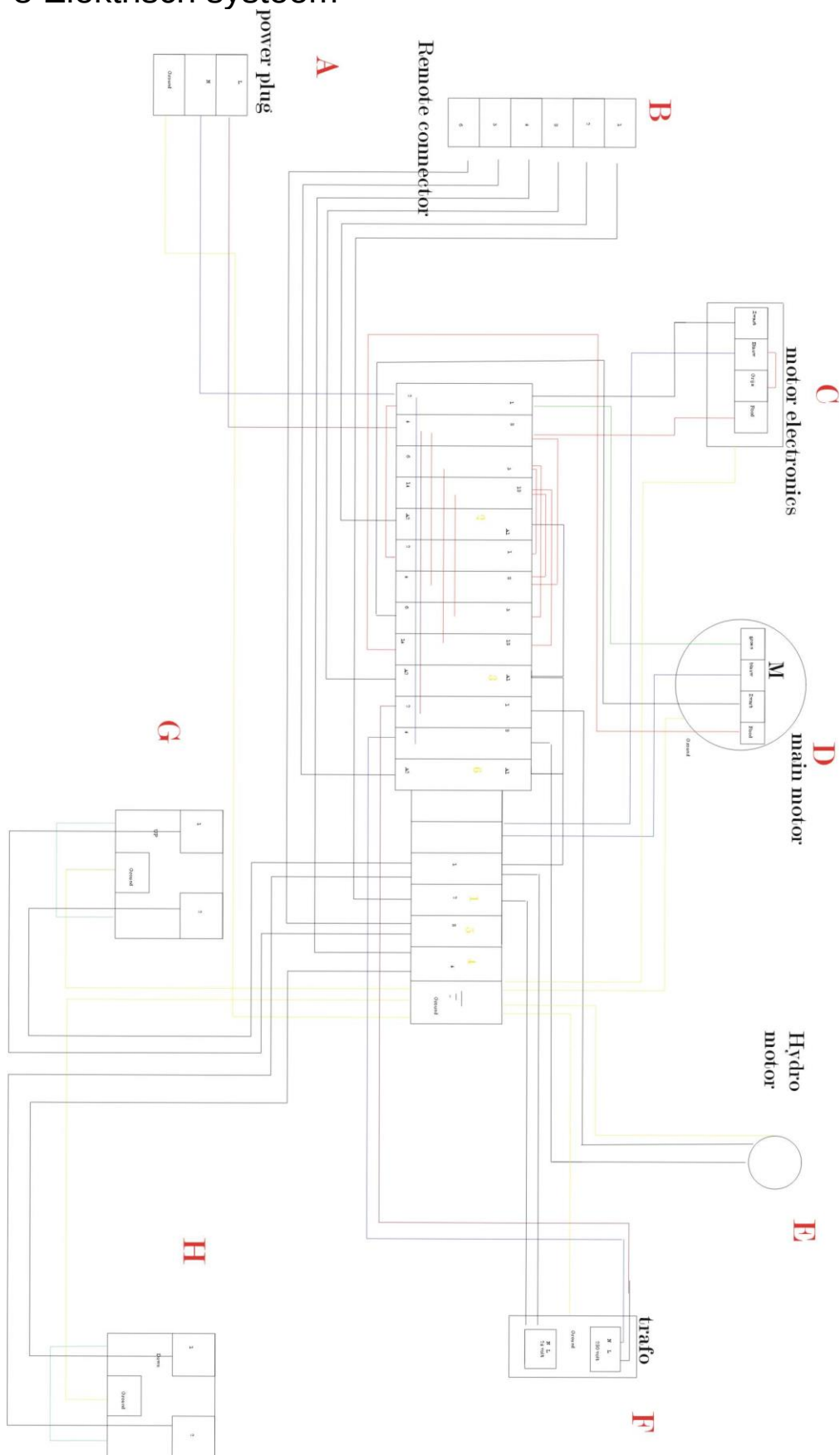
Draaien zorg er voor dat links en rechts gelijk blijven en de wormwiel parallel in de machine blijft, zet De voetplaatbouten weer vast ze de borgmoeren van de stelinrichting weer vast.

5. controleer alle bouten en moeren .

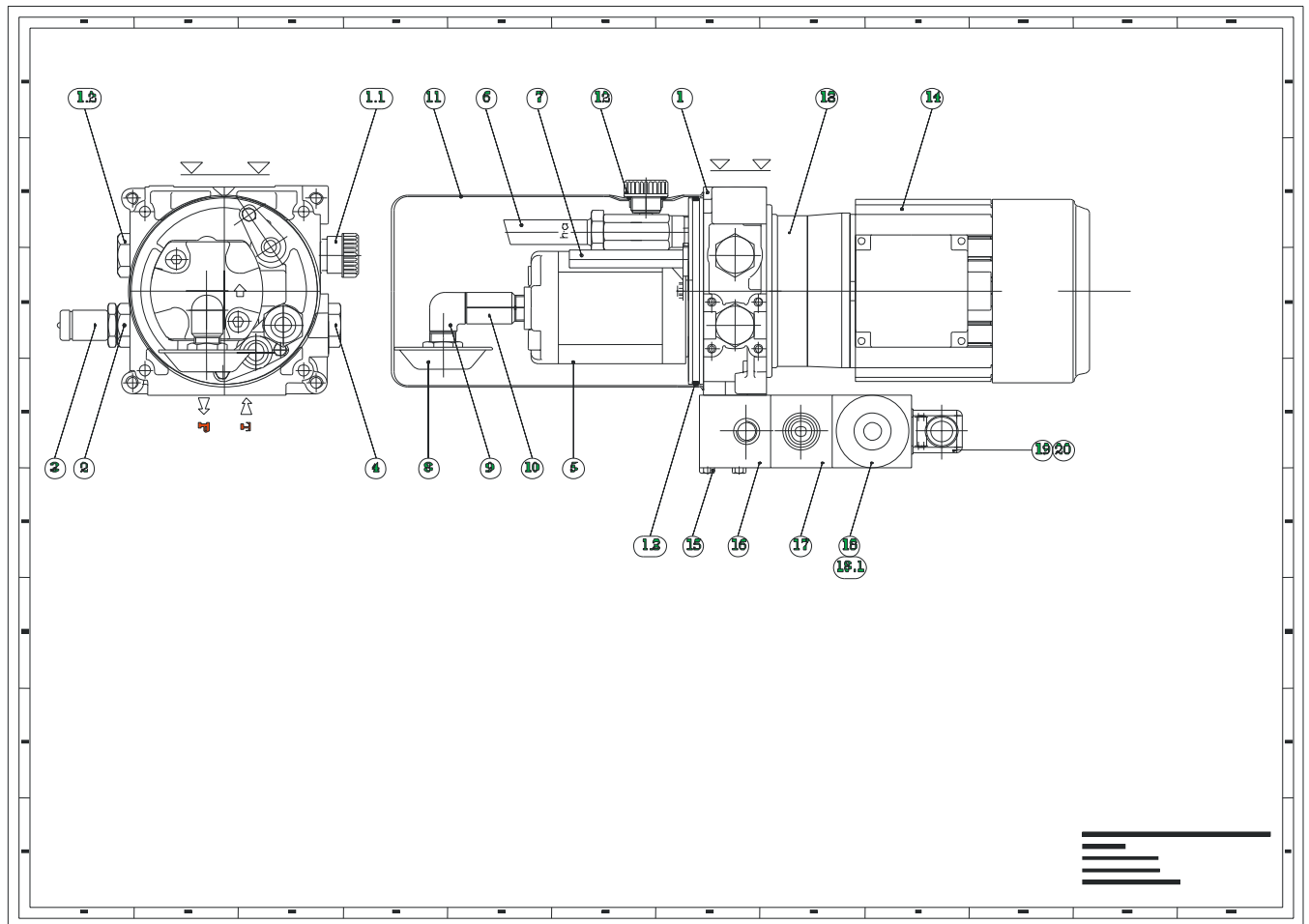
6. laat de machine voor en achteruit rijden en controleer de spanning op de kettingen nog eens

7. zet de bouten van positie D weer vast aan alle twee de kanten van de machine

8 Elektrisch systeem

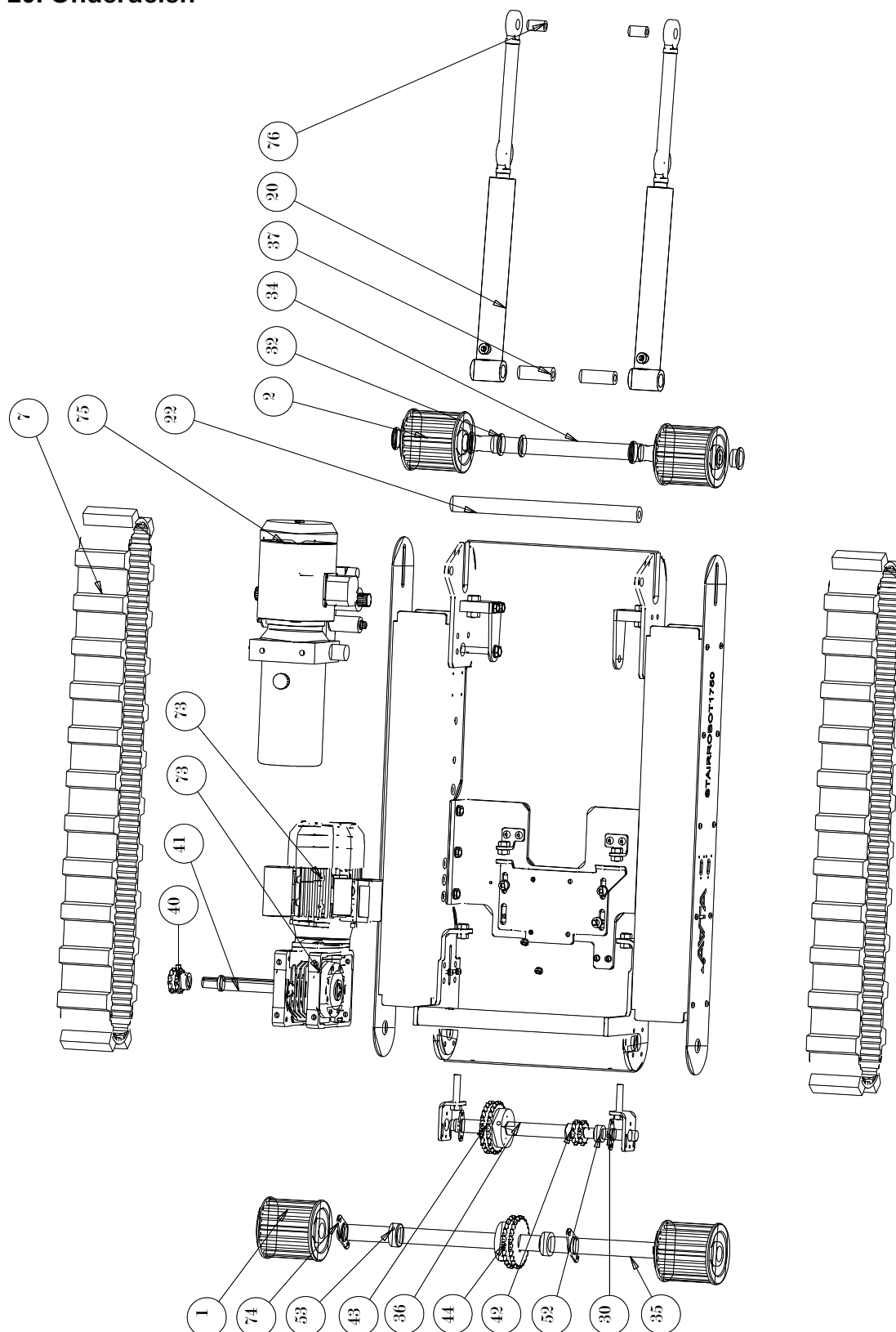


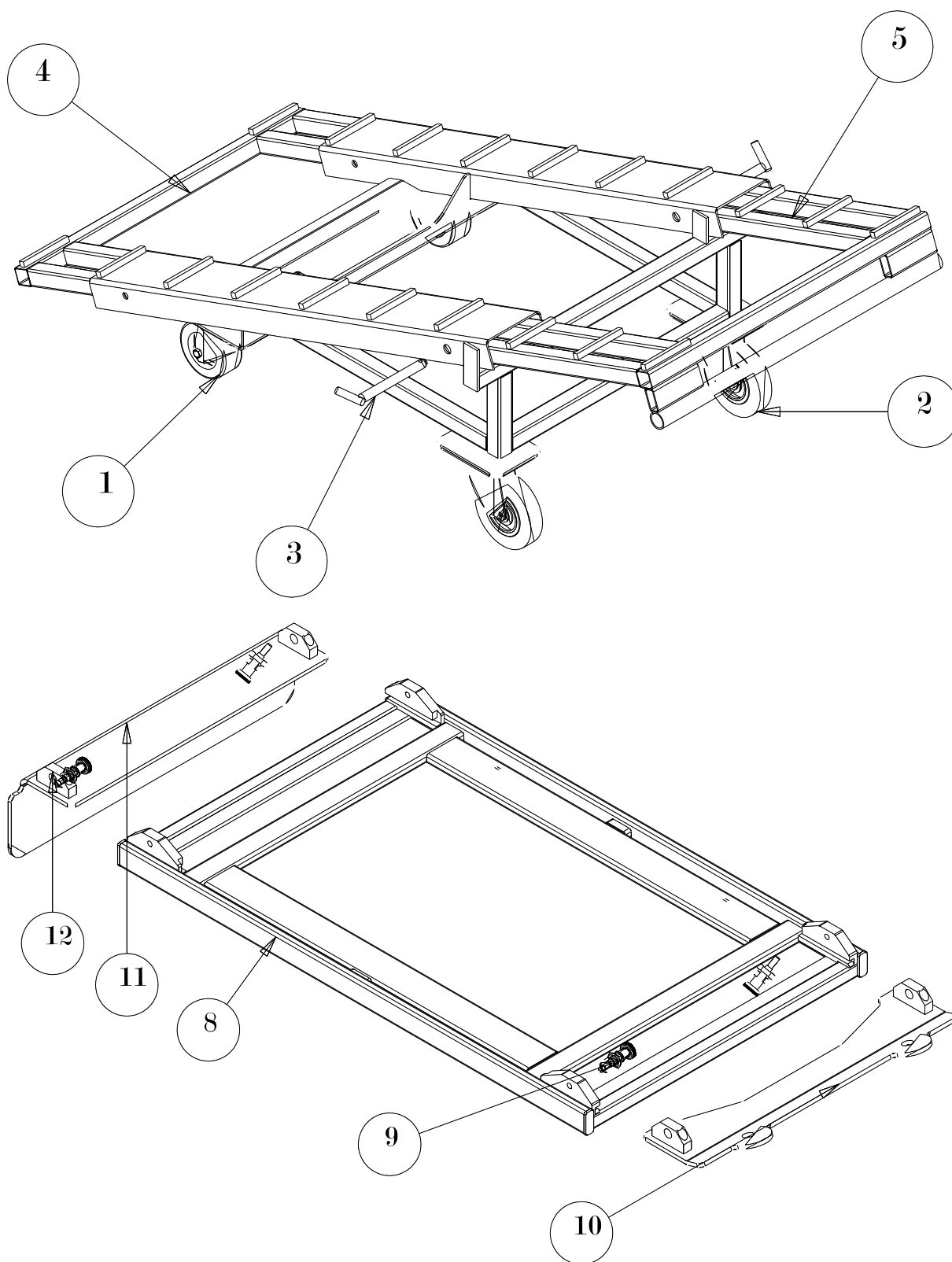
9 Hydraulisch systeem



△	20	1	connector with rectifier "B"	
	19	1	connector with rectifier "A"	
	18.1	1	solenoid 24Vdc	1750.301
	18	1	dir. control valve 24Vdc	
	17	1	overcentre valve	
	16	1	final block "C"	
	15	1	stack bolts 1 section	
	14	1	electric motor 0,18kW-230Vac	
	13	1	motor kit "R" MC size 63	
	12	1	filler/breather	
	11	1	tank T02 MC	
	10	1	male/female stud adaptor	
	9	1	elbow adaptor G3/8"	
	8	1	suction filter G3/8"	
	7	1	kit return relief valve	
	6	1	semikit return pipe	
	5	1	pump kit "A" PHR 0,25cc	
	4	1	plug	
△ △ △	3	1	measure point 1/4"	
	2	1	plug with 1/4"	
	1.3	1	O-ring 110,72x3,53	1750.302
	1.2	1	check valve	1750.303
	1.1	1	relief cartridge	1750.304
	1	1	Module MC4 complete	1750.300

10. Onderdelen





10.1. Onderdelen lijst

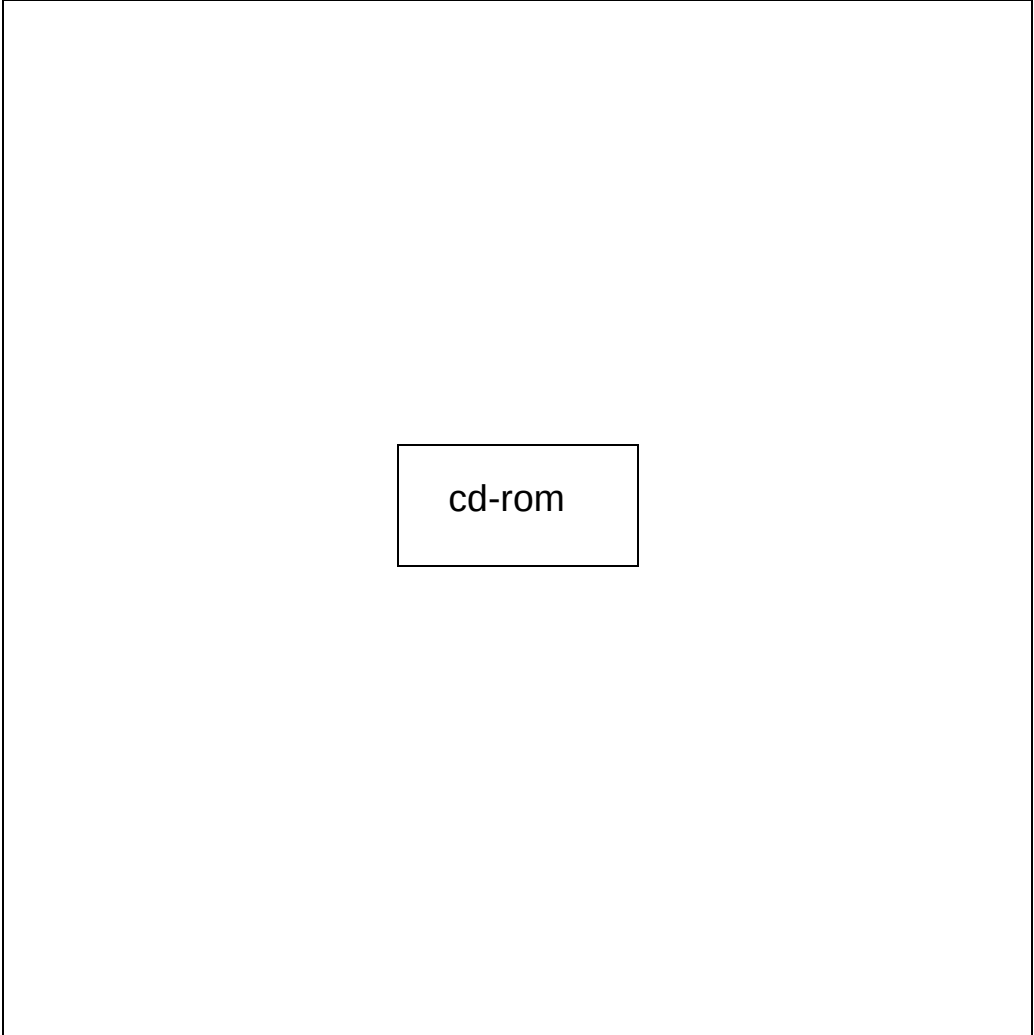
Nr.	Artikel nummer	omschrijving	omschrijving
1	1750. 012	Polly wheel driving	Polly wheel driving
2	1750. 013	Polly wheel front	Polly wheel front
7	1750. 100	track	track
20	1750. 330	Hydro cylinder	Hydro cylinder
22	1750. 201	axel lifting platform	axel lifting platform
30	1750. 202	Baring	Baring
32	1750. 203	Baring	Baring
34	1750. 014	Front axel	Front axel
35	1750. 015	Rear axel driving	Rear axel driving
36	1750. 016	Driving axel	Driving axel
37	1750. 204	Baring cylinder	Baring cylinder
40	1750. 210	Cog wheel	Cog wheel
41	1750. 017	Gearbox axel	Gearbox axel
42	1750. 211	Cog wheel	Cog wheel
43	1750. 213	Cogwheel	Cogwheel
44	1750. 214	Cogwheel	Cogwheel
52	1750. 215	Couple ring	Couple ring
53	1750. 216	Couple ring	Couple ring
72	1750. 001	Gearbox	Gearbox
73	1750. 011	Main motor 1 fase 0.75 kw 220v	
73	1750. 011A	Main motor 1 fase 0.75 kw 120v	
73	1750. 011	Main motor 3 face 0.75 kw 220v	Main motor
74	1750. 205	Baring	Baring
75	1750. 300	Hydro unit	Hydro unit
76	1750. 206	Baring hydro cylinder	Baring hydro cylinder
	1750. 500	Dolly	Rollbock
1	1750. 530A	Back wheel	Back wheel
2	1750. 532A	Front wheel	Front wheel
3	1750. 533	Locking pin	Locking pin
4	1750. 500B	Extending back	Extending back
5	1750. 500C	Extending front	Extending front
		Topboard	
8	1750. 101	Top Plate	Top Plate
9	1750. 555	Locking bold	Locking bold
10	1750. 557	Ramp board plate	Ramp board plate
11	1750. 104	Scoop plate	Scoop plate
12	1750. 556	Mounting locking bold	Mounting locking bold
	1750. 102	Ramp board	
	1750. 103	Turning disk	
	1750. 105	Winck set	
	1750. 105A	Winch	

	1750.	007	Remote controler	
	1750.	008	Remote controler 2 speed	
	1750.	009	Trafo 220 volt	
	1750.	009A	Trafo 120 volt	
	1750.	010	Relais forward back 24v	
	1750.	011	Realis hydro unit 24 v	
	1750.	012	Power connector	
	1750.	013	Power connector cord	
	1750.	014	Power cord 3 meter	

11. CD-Rom video

Inhoud:

- Stair robot promotie video (mpeg1)
- Training/Instructie video SR 1750 HE (mpeg1)
- Training/Instructie video SR 450 (mpeg1)



cd-rom