

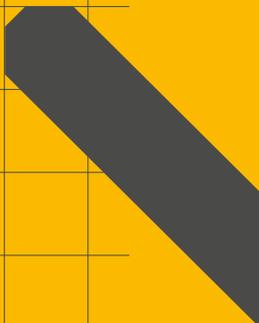
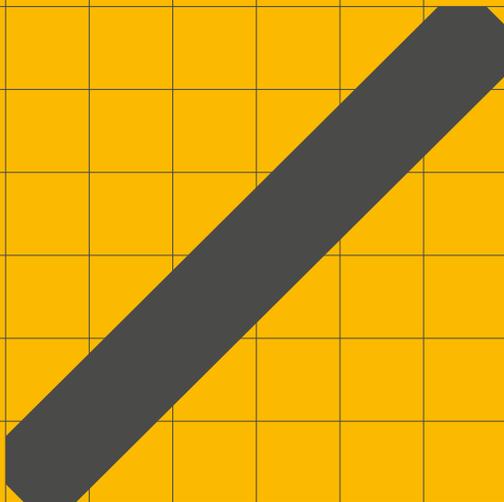
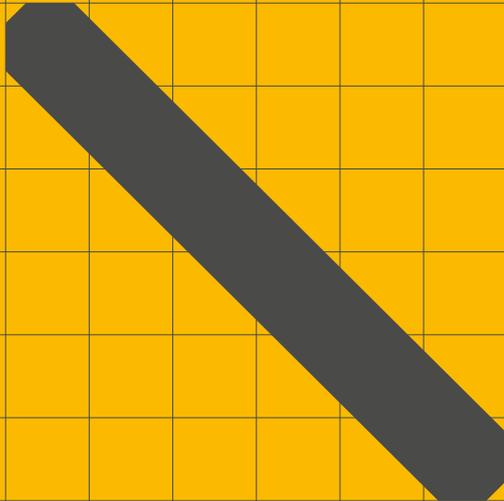
EWELLIX

MAKERS IN MOTION

INSTALLATIONS-, BEDIENUNGS- UND
INSTANDHALTUNGSANLEITUNG

Teleskopantrieb TXG





Inhalt

| | |
|--|-----------|
| 1.0 Allgemeines | 4 |
| 1.1 Verwendung der Technischen Hinweise | 4 |
| 1.2 Zeichenerklärung | 4 |
| 2.0 Funktionsweise | 5 |
| 2.1 Begriffserklärung | 5 |
| 2.2 Steuerung (Stand-Alone und Master) | 5 |
| 2.3 Endlagenabschaltung | 5 |
| 2.4 Bestimmungsgemässer Gebrauch | 6 |
| 2.5 Umgebungsbedingungen | 6 |
| 2.5.1 Betrieb: | 6 |
| 2.5.2 Lagerung/Transport: | 6 |
| 2.5.3 Betriebsart | 6 |
| 3.0 Montage und Inbetriebnahme | 7 |
| 3.1 Lieferumfang | 7 |
| 3.1.1 Optionen | 7 |
| 3.1.2 Zubehör | 7 |
| 3.2 Anschlüsse | 7 |
| 3.2.1 Netzkabel anschliessen | 8 |
| 3.2.2 Bedienelement anschliessen | 8 |
| 3.2.3 Zweiten Antrieb anschliessen "Master-Slave-Betrieb" (optional) | 8 |
| 3.2.4 Zugentlastung | 9 |
| 3.3 Montage | 9 |
| 3.4 Inbetriebnahme | 10 |
| 3.4.1 Initialisierungslauf für Parallelbetrieb | 10 |
| 3.4.2 Initialisierungslauf für Memory Funktion | 10 |
| 4.0 Betrieb | 11 |
| 4.1 Ansteuern eines einzelnen Antriebs (Stand-Alone-Betrieb) | 11 |
| 4.2 Ansteuern parallelbetriebener Antriebe (Option Parallelbetrieb) | 11 |
| 4.3 Memory Funktion | 12 |
| 4.4 Master-Slave-Betrieb | 12 |
| 5.0 Wartung und Pflege | 13 |
| 5.1 Wartung | 13 |
| 5.2 Pflege | 13 |
| 5.3 Garantie | 13 |
| 5.4 Entsorgung | 13 |
| 5.5 Haftung | 13 |
| 6.0 Fehlersuche und Störungsbeseitigung | 14 |
| 7.0 Anhang | 15 |

1.0 Allgemeines

1.1 Verwendung der Technischen Hinweise

Die Technischen Hinweise wenden sich an Konstrukteure bzw. Fachleute, die den TELESMART TXG Teleskopantrieb (im folgenden TXG genannt) in ihren Produkten einsetzen sowie an Monteure, die damit arbeiten. Die Technischen Hinweise beinhalten alle relevanten Hinweise zu diesem Magnetic-Produkt. Änderungen im Interesse des technischen Fortschritts bleiben vorbehalten.

Bitte lesen Sie sich die Technischen Hinweise sorgfältig durch und beachten Sie die Sicherheitshinweise.

Die Technischen Hinweise sollten für die Erstellung der Gebrauchsanleitung des Endproduktes weiter verwendet werden.

1.2 Zeichenerklärung

In den Technischen Hinweisen sind mögliche Gefahren und wichtige Hinweise mit nebenstehenden Symbolen gekennzeichnet.

GEFÄHR

Weist auf eine gefährliche Situation hin, die zu schweren Verletzungen oder zum Tod führt, sofern die vorbeugenden Massnahmen nicht getroffen werden.

WARNUNG

Weist auf eine gefährliche Situation hin, die zu schweren Verletzungen oder zum Tod führen kann, sofern die vorbeugenden Massnahmen nicht getroffen werden.

VORSICHT

Weist auf eine gefährliche Situation hin, die zu geringfügigen oder leichten Verletzungen oder zu Beschädigungen führen kann, sofern die vorbeugenden Massnahmen nicht getroffen werden..



HINWEIS!

Tipps und Empfehlungen!

Dieses Symbol hebt nützliche Tipps und Empfehlungen sowie Informationen für einen effizienten und störungsfreien Betrieb hervor.

2.0 Funktionsweise

2.1 Begriffserklärung

Stand-Alone

Antrieb mit integrierter Steuerung und Stromversorgung, der als einzelne Hubsäule eingesetzt wird.

Master

Antrieb mit integrierter Steuerung und Stromversorgung und möglichem Anschluss für einen weiteren Antrieb.

Slave

Antrieb ohne integrierte Steuerung und Stromversorgung. Zu verwenden in Kombination mit einem Master-Antrieb oder einer separaten Steuerung.

Master-Slave

Zwei Antriebe, wobei der Master die Steuerfunktion und die Stromzufuhr für den Slave übernimmt. (Kein Parallellauf)

Der TXG ist ein elektrischer Linearantrieb in nahezu spiel-freien Führungsrohren. Er ist für die Aufnahme und das Bewegen von zentrischen und von nicht zentrischen Lasten geeignet (↳ **Abb. 13**).

Ein Gleichstrommotor treibt – umgelenkt über ein Kegelrad – eine Gewindespindel an.

Auf der Spindel läuft eine Gewindemutter auf und ab, die mit dem Schubrohr fest verbunden ist und damit die Vorschubbewegung bewirkt. Das Ein- bzw. Ausfahren der Teleskoprohre erfolgt durch Drehsinwechsel des Motors.

Beim TXG mit Netzanschluss (Stand-Alone und Master) wird die Netzspannung auf 24V transformiert und gleichgerichtet. Der Slave-Antrieb ist ein 24VGleichstromantrieb.

2.2 Steuerung (Stand Alone und Master)

Der Gleichstrommotor wird über eine integrierte Steuerung gespeist, die in zwei Ausführungen möglich ist:

1. Der einfache Steuerprint enthält eine Relaischaltung, die die Laufrichtung der Antriebe steuert.
2. Bei Antrieben mit der Option „Parallellauf“ und/oder „Memory“ übernimmt ein Mikroprozessor die Steuerung und Regelung. Diese Antriebe besitzen ab Werk einen Impulsgeber zur Lageerkennung. (Falls ein Slave-Antrieb angeschlossen werden soll, muss auch dieser mit einem Impulsgeber ausgestattet sein). Zusätzlich sind diese Antriebe mit einem „Sanftstart“ ausgestattet, das heißt, die Antriebe fahren ruckfrei an. Bei der Option „Memory“ werden die Antriebe ausserdem vor dem Erreichen der gespeicherten Position per „Sanftstopp“ abgebremst.

⚠️ WARNUNG

Die Erstfehlersicherheit des Gesamtsystems muss unbedingt im Endgerät überprüft werden, damit eine Gefährdung von Menschen oder Sachgegenständen ausgeschlossen werden kann.

Der TXG ist gegen Fehler weitgehend abgesichert. Eine Erstfehlersicherheit kann jedoch nicht garantiert werden, da unvorhersehbare Defekte z.B. eines Bedienelements zu langsamen, unkontrollierten Bewegungen führen können.

2.3 Endlagenabschaltung

Der Hub des TXG wird durch eingebaute Endlagenschalter begrenzt. Diese schalten den Antrieb ab. Beim Überfahren eines Endlagenschalters (im Falle einer Fehlfunktion) kommt ein zusätzlicher Sicherheitsendschalter zum Einsatz. Der Stromkreis des Antriebs wird definitiv unterbrochen, der Antrieb kann dann nicht mehr ein- und ausgefahren werden und muss repariert werden. (↳ **5.1 Wartung, Seite 13**).

2.4 Bestimmungsgemässer Gebrauch

Der TXG ist speziell für das Verstellen von Geräteträgern, kleinen Hubtischen und Büromöbeln bestimmt, die den Normen EN60601-1, EN60601-1-2, EN60335-1 und UL2601 unterliegen.

⚠️ WARNUNG

Der TXG Teleskopantrieb darf nicht in explosionsfähiger Atmosphäre betrieben werden.

Der TXG darf nur auf Druck belastet werden. Er ist nur für Innenanwendungen geeignet und darf nicht der Witterung ausgesetzt werden.



NOTE

Zu Transportzwecken kann der TXG kurzfristig bis zu 50kg auf Zug belastet werden.

2.5 Umgebungsbedingungen

2.5.1 Betrieb:

- Temperatur 10° C bis 40° C
- Luftfeuchtigkeit max. 85%

⚠️ WARNUNG

Die auf dem Datenschild vorgegebene Maximallast, sowie die zulässige exzentrische Belastung gemäss Querlastdiagramm (↳ **Abb. 13**) darf nicht überschritten werden. Bei Nichtbeachten könnte der Antrieb zerstört werden.

2.5.2 Lagerung/Transport:

- Temperatur -20°C bis 40°C
- Luftfeuchtigkeit max. 95%

2.5.3 Betriebsart

- intermittierend 10%; 1min EIN / 9min AUS

Der Antrieb ist vorgesehen für intermittierenden Betrieb (Aussetzbetrieb). Bei einem Einsatz mit höherer Einschaltdauer kontaktieren Sie bitte Magnetic AG, Liestal.

Der TXG ist thermisch abgesichert. Ein in der Trafowicklung eingebauter Thermoschalter mit elektrischer Selbsthaltung schaltet den Antrieb bei zu hoher Temperatur aus.

⚠️ WARNUNG

Bei zu hoher Einschaltdauer kann ein vorübergehender Funktionsausfall des TXG eintreten!

Ist der Antrieb abgekühlt, muß der Netzanschluss für ca. 1 Minute vom Netz getrennt werden, damit sich die elektrische Selbsthaltung des Thermoschalters zurücksetzt.

3.0 Montage und Inbetriebnahme

3.1 Lieferumfang

Der TXG besteht aus:

- der kompletten Hubsäule (Führungsrohre farblos eloxiert)
 - 8 Stück Befestigungsschrauben M6x40 DIN 7500
 - einer Montageanleitung
 - einem Verbindungskabel (nur Slave)
- Länderspezifisches Netzkabel kann separat bestellt werden.

3.1.1 Optionen

- Netzkabeldurchführung (max. Belastung 250V/50-60Hz; 6A)
- Der TXG ist schutzisoliert. Der Schutzleiter ist nur durchgeführt und nicht mit den Metallteilen der Teleskopsäule verbunden.
- Bedienanschluss, durchgeführt
- Anschluss für zweiten Antrieb (Master-Slave-Betrieb)
- Führungsrohre pulverbeschichtet
- Anschluss für elektrischen Einklemmschutz

NOTE

Für den TXG gilt standardmässig Schutzklasse II. Für den TXG mit Netzkabeldurchführung gilt Schutzklasse I mit durchgeführtem Schutzleiter.

Die Netzkabeldurchführung ist beidseitig je zweimal mit 6,3A trägen Sicherungen abgesichert.

Die Aluminiumrohre haben keine Schutzleiterverbindung.

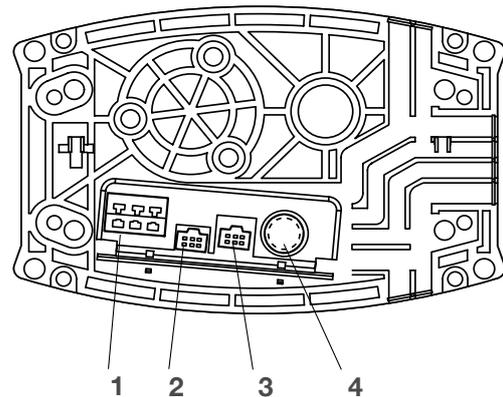
3.1.2 Zubehör

- Kabel für elektrischen Einklemmschutz
- Netzkabel 2- oder 3-polig
- Handschalter (EHE), Tischschalter, Fusschalter (Comfo-desk)
- Befestigungsplatten (farblos eloxiert)

3.2 Anschlüsse

Abb. 1

Anschlüsse



Am TXG sind markierte Anschlüsse vorhanden für

1. Netzkabel (standard: 2-polige Klemme; für Option Netzkabeldurchführung 3-polige Klemme)
2. elektrischen Einklemmschutz (Option)
3. Bedienelement
4. zweiten Antrieb für Master-Slave-Betrieb (Option)

3.2.1 Netzkabel anschliessen



NOTE

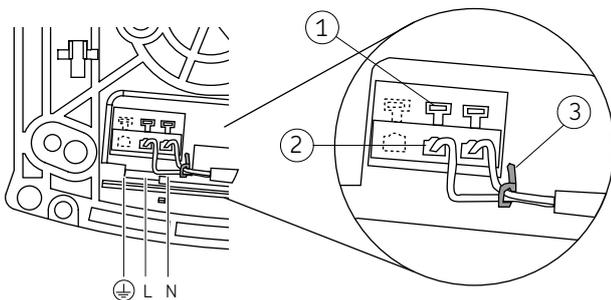
Bei Verwendung eigener Netzkabel beachten Sie bitte folgende Spezifikation:
H05VV-F 0,75 mm 2, Litzen 5-6 mm abisoliert.

Schliessen Sie das Netzkabel an den dafür vorgesehen Anschluss gemäss **Abb. 1**.

Beachten Sie die Litzenbelegung. (Die Anschlussklemme für die Schutzleiterlitze ist nur bei der optionalen Netzkabeldurchführung eingerichtet.)

Abb. 2

Netzanschluss



NOTE

- L = Phasenleiteranschluss
- N = Neutraleiteranschluss
- ⊕ = Schutzleiteranschluss (nur bei Option Netzkabeldurchführung)

Zum Einführen der einzelnen Litzen gehen Sie wie folgt vor (↳ **Abb. 2**):

1. Drücken Sie den Hebel (1) der Klemme mit einem Schraubenzieher Grösse 1 nach unten
2. Stecken Sie die abisolierte Litze in die Klemmenöffnung (2)
3. Lassen Sie den Hebel wieder los.

Bringen Sie anschliessend zur Sicherung der Litzen möglichst nahe an der Klemme einen Kabelbinder an (3).

⚠ WARNUNG

Das Befestigen des Kabelbinders ist unbedingt erforderlich.

Netzkabeldurchführung (optional)

Die Schutzleiterlitze muss mindestens 20 mm länger sein, als die übrigen Litzen um die Schutzfunktion zu gewährleisten.

⚠ WARNUNG

Achten Sie darauf, dass immer nur ein Netzkabel angeschlossen wird (entweder oben oder unten). Der Antrieb könnte sonst zerstört werden. Stromschlaggefahr!

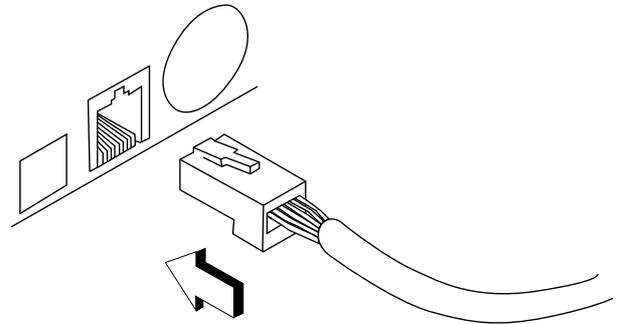
3.2.2 Bedienelement anschliessen

Das Bedienelement wird in die Buchse (3) **Abb. 1** eingesteckt.

Achten Sie darauf, dass die Nase des Steckers richtig einrastet („Klick“).

Abb. 3

Bedienelement anschliessen

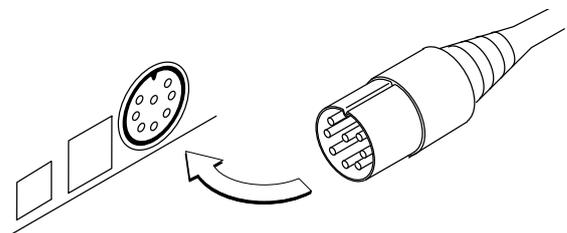


3.2.3 Zweiten Antrieb anschliessen "Master-Slave-Betrieb" (optional)

Schliessen Sie den zweiten Antrieb mit dem Verbindungskabel an die mit "Slave" markierte achtpolige Buchse (↳ **Abb. 1** (4)).

Abb. 4

Zweiten Antrieb anschliessen



Achten Sie darauf, dass der Stecker in der richtigen Lage angeschlossen wird. Die Nase muss nach oben deuten (↳ **Abb. 4**).

⚠ WARNUNG

An einen Master-Antrieb mit Option „Parallellauf“ und/oder „Memory“ darf nur ein Slave- Antrieb mit Option „Impulsgeber“ angeschlossen werden.
Der Master-Antrieb könnte sonst zerstört werden.

⚠ WARNUNG

An einen Master-Antrieb ohne Option „Parallellauf“ und/oder „Memory“ darf kein Slave-Antrieb mit „Impulsgeber“ angeschlossen werden.
Der Slave-Antrieb könnte sonst zerstört werden.

3.2.4 Zugentlastung

Führen Sie sämtliche Kabel durch die vorgesehenen Kanäle in der Basisplatte nach aussen. (↳ **Abb. 5**). Dadurch ist die erforderliche Zugentlastung gewährleistet. Sie können je nach Anwendung die Kabel nach hinten (**A1**) oder zur Seite (**B**) führen. Bei einer Kabelführung wie in **Abb. 5, A2** gezeigt, müssen die herausgeführten Netzkabel mit einer zusätzlichen Zugentlastung gesichert werden. Die schmalen Kanäle sind geeignet für Kabeldurchmesser 4,5 bis 5,5 mm, die breiten für Kabeldurchmesser 5,5 bis 7,5 mm.

⚠️ WARNUNG

Elektrische Zuleitungen dürfen keiner Quetschgefahr, Biege- und Zugbeanspruchung ausgesetzt werden.

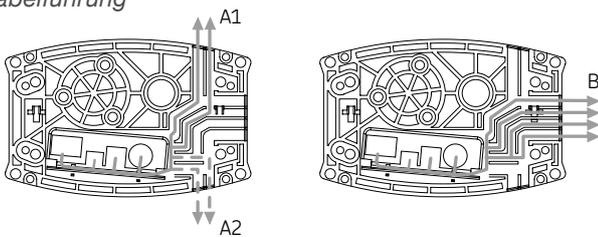


NOTE

Falls Sie die Kabel nicht durch die Kanäle führen oder die Kanäle vorne (↳ **Abb. 5, A2**) verwenden, müssen Sie durch konstruktive Massnahmen für eine ausreichende Zugentlastung sorgen.

Abb. 5

Kabelführung



3.3 Montage

Für die Montage beachten Sie bitte die mitgelieferten Montagehinweise.

⚠️ WARNUNG

Verwenden Sie ausschliesslich die mitgelieferten Schrauben (M6 x 40 DIN 7500). Beachten Sie die minimale Einschraubtiefe von 25 mm und das Anzugsmoment von 9 bis 11 Nm.

⚠️ WARNUNG

Es dürfen keine Gewinde mit einem Gewindebohrer in die Löcher geschnitten werden.

Der Antrieb könnte durch herabfallende Späne zerstört werden.

⚠️ WARNUNG

Beim Einsatz von eigenen Befestigungsplatten ist darauf zu achten, dass die Basisplatten vollflächig unterstützt werden, damit die Kraft auf die gesamte Fläche verteilt wird. Ansonsten besteht die Gefahr, dass die Basisplatten brechen.

⚠️ WARNUNG

Achten Sie bei der Montage darauf, dass beim Einfahren keine Gegenstände oder Körperteile zwischen der Basisplatte des Innenrohres und dem Aussenrohr eingeklemmt werden können. Quetschgefahr!

Der TXG kann wahlweise an Magnetic Befestigungsplatten (↳ **3.1 Zubehör**) oder an kundeneigenen Platten befestigt werden. Am Aussen- und am Innenrohr sind stirnseitig Basisplatten aus Kunststoff angebracht (**3**) (↳ **Abb. 6** und **7**).

Über je 4 Bohrungen in den Basisplatten werden die Befestigungsplatten (**2**) an den Aluminiumrohren befestigt:

- Versehen Sie die Schrauben (**1**) vor dem Eindrehen mit etwas Schmierfett.
- Drehen Sie die Schrauben in die vorgepressten Löcher der Aluminiumrohre.

Das Aussenrohr wird über die äusseren Bohrungen (↳ **Abb. 6**), das Innenrohr über die inneren Bohrungen verschraubt (↳ **Abb. 7**).

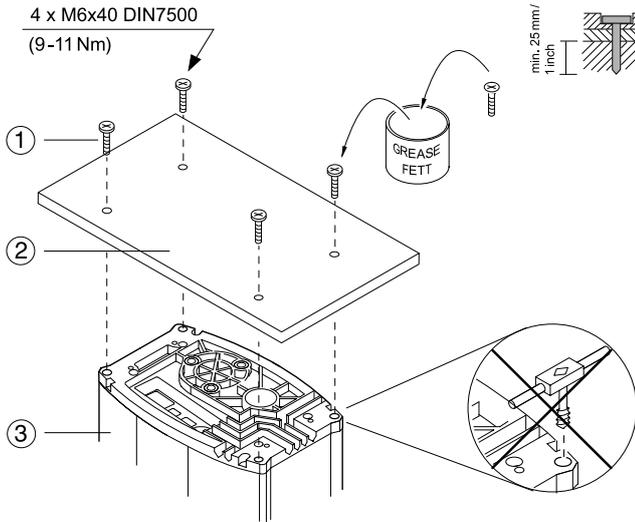
Beim ersten Eindrehen der Schrauben wird ein Gewinde in die vorgepressten Löcher der Aluminiumrohre geformt.

Andere Befestigungsbohrungen an den Aluminiumrohren dürfen nur von Magnetic nachträglich angebracht werden.

Die Rohrseitenflächen dürfen nicht zerkratzt werden, da sonst die Rohrführung beschädigt wird. Es kann zu Funktionsstörungen kommen.

Abb. 6

Montage am Aussenrohr

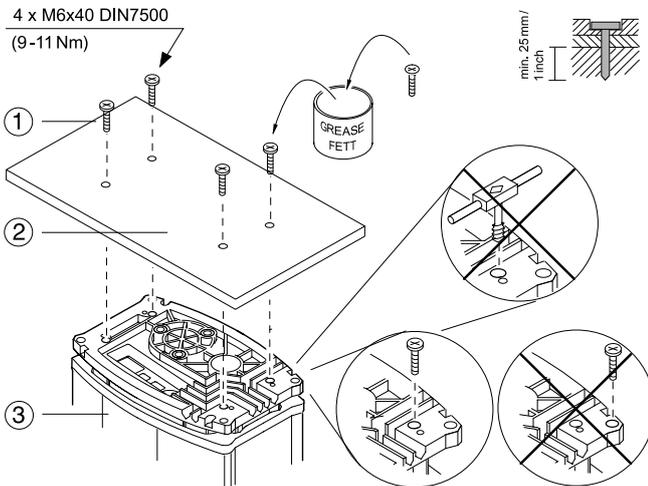


⚠ WARNUNG

Beachten Sie, dass Befestigungsplatten aus Metall nicht durch den TXG geerdet sind. Für den Fall, dass zusätzliche Geräte angebracht werden, deren Isolationsbedingungen nicht Schutzklasse II entsprechen, muss die Befestigungsplatte an den Schutzleiter angeschlossen werden.

Abb. 7

Montage am Innenrohr



⚠ WARNUNG

Befestigen Sie das Innenrohr nicht über die äusseren Bohrungen! Die Basisplatte könnte bei unsachgemässer Montage brechen.

3.4 Inbetriebnahme

Die Hubsäule ohne „Parallelbetrieb“ und/oder „Memory-Funktion“ ist nach korrektem elektrischen und mechanischen Anschluss betriebsbereit.

Bevor der TXG im „Parallelbetrieb“ oder mit „Memory Funktion“ eingesetzt werden kann, muss einmalig ein Initialisierungslauf ausgeführt werden:

3.4.1 Initialisierungslauf für Parallelbetrieb

Fahren Sie die Antriebe mit den Richtungstasten and des Bedienelementes in Gegenlastrichtung einmalig auf Endlage (=Referenzpunkt). Halten Sie dabei die Bedientaste so lange gedrückt, bis sämtliche Antriebe die Endlage erreicht haben und stoppen.

⚠ WARNUNG

Wird der Initialisierungslauf im Parallelbetrieb nicht ausgeführt, geht die Steuerung von synchronisierten Antrieben aus und fährt mit Versatz.

3.4.2 Initialisierungslauf für Memory Funktion

Fahren Sie jeden Antrieb einzeln mit den Richtungstasten and des Bedienelementes in Gegenlastrichtung einmalig auf Endlage (=Referenzpunkt). Halten Sie dabei die Bedientaste so lange gedrückt, bis der Antrieb die Endlage erreicht hat und stoppt.

⚠ WARNUNG

Wird der Initialisierungslauf bei der Memory Funktion nicht ausgeführt, fährt der Antrieb beim Betätigen der Positionstasten in Gegenlastrichtung auf Endlage. Beim Betätigen der M-Taste ertönt ein pulsierendes akustisches Signal.

4.0 Betrieb

Die Bedienung der Antriebe kann je nach Anforderungen mit verschiedenen Bedienelementen erfolgen (↳ **3.1 Zubehör, Seite 7**). Im folgenden wird die Bedienung beispielhaft mit dem Comfodesk Tischschalter aufgezeigt.

⚠️ WARNUNG

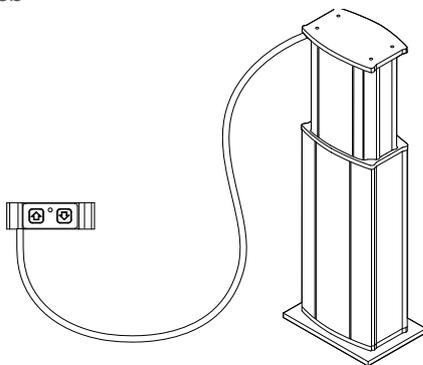
Achten Sie darauf, dass beim Einfahren des Antriebes keine Gegenstände (z.B. Möbel) oder Körperteile eingeklemmt werden können. Verletzungsgefahr!

4.1 Ansteuern eines einzelnen Antriebs (Stand Alone-Betrieb)

Mit den Richtungstasten  and  des Bedienelements kann ein Antrieb direkt angesteuert werden. (↳ **Abb. 8**)

Abb. 8

Einzelantrieb



- Taste  Der Antrieb fährt aus.
 - Taste  Der Antrieb fährt ein.
- Der Antrieb verfährt, bis Sie die Bedientaste loslassen oder eine Endlage erreicht wird.

Zur Erhöhung der Sicherheit kann optional ein Einklemmschutz angeschlossen werden.

4.2 Ansteuern parallelbetriebener Antriebe (Option Parallelbetrieb)

Mit den Richtungstasten  and  des Bedienelements können die Antriebe direkt angesteuert werden. Für den Parallelbetrieb ist nur ein Tastenpaar notwendig. Alle Antriebe verfahren gleichzeitig. (↳ **Abb. 9**)

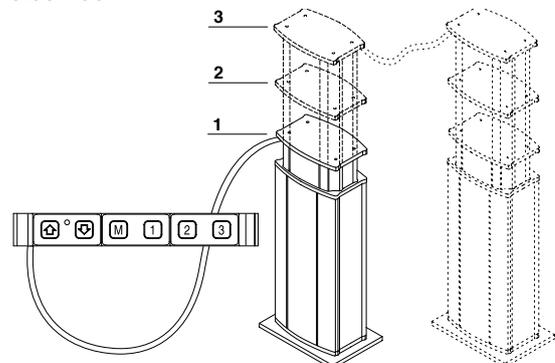
⚠️ WARNUNG

Die maximale Last im Parallelbetrieb darf die maximale Last eines einzelnen Antriebs nicht überschreiten (↳ **7.0 Anhang, Seite 15**)

Der Parallelbetrieb beinhaltet auch eine Memory Funktion (↳ **4.3 Memory Funktion, Seite 12**)

Abb. 9

Parallelbetrieb



NOTE

Sollte mit der Zeit ein Versatz der Antriebe auftreten, wiederholen Sie den Initialisierungslauf

4.3 Memory Funktion

Mit den Tasten **1** bis **2** des Bedienelements können Positionen angefahren werden, die in der Steuerung zuvor gespeichert wurden. (↳ **Abb. 10**).

Speichern der Memory Positionen

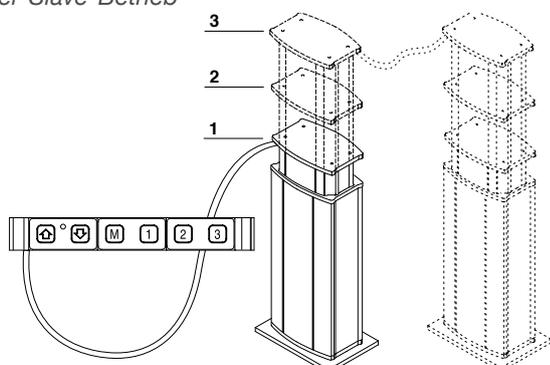
Fahren Sie alle Antriebe mit den Tasten in die Position, die Sie unter Taste **1** abspeichern wollen. (Halten Sie die Tasten jeweils so lange gedrückt, bis die gewünschte Position erreicht ist.)

2. Drücken Sie Taste **M**, halten diese gedrückt und drücken Sie zusätzlich Taste **1**
3. Lassen Sie beide Tasten los. Der Speichervorgang wird durch ein akustisches Signal bestätigt.

Wiederholen Sie den Ablauf 1 bis 3 für die Programmierung der Tasten **2** und **3** bei Bedarf.

Abb. 10

Master-Slave-Betrieb



NOTE

Sollten die Memory Positionen im Laufe der Zeit nicht mehr stimmen, wiederholen Sie den Initialisierungslauf

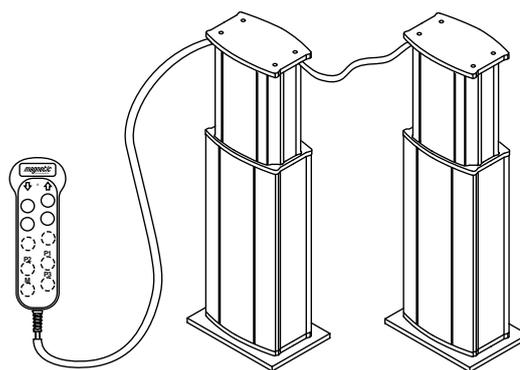
4.4 Master-Slave-Betrieb

Mit den Tasten **↑** and **↓** des Bedienelements können der Master- und der Slave- Antrieb unabhängig voneinander angesteuert werden.

- Taste **↑** Der jeweilige Antrieb fährt aus.
- Taste **↓** Der jeweilige Antrieb fährt ein.

Abb. 11

Master-Slave-Betrieb



Falls der Master-Antrieb nicht mit einer Mikroprozessorsteuerung für „Parallellauf“ und/oder „Memoryfunktion“ ausgestattet ist, dürfen Sie die Antriebe nur nacheinander ansteuern, um die Steuerung nicht zu überlasten.

⚠️ WARNUNG

Bei einem Master-Antrieb ohne „Parallellauf“ und/oder „Memory“ dürfen nicht beide Antriebe gleichzeitig angesteuert werden. Die Steuerung könnte überlastet werden.

5.0 Wartung und Pflege

5.1 Wartung

Ein TXG ist für eine Lebensdauer von 10 000 Doppelhüben bei einer Hublänge von 300 mm ausgelegt (bei einer zentrisch wirkenden Maximallast gemäss Datenschild).

⚠️ WARNUNG

Ein TXG darf nur vom Magnetic Kundendienst geöffnet und revidiert werden!

Während dieser Zeit ist der TXG wartungsfrei.

Bei anderen Anforderungen an die Lebensdauer sind Eigentests durchzuführen.



NOTE

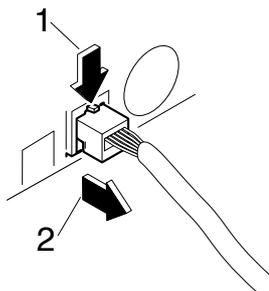
Überprüfen Sie die Basisplatten und das Netzkabel periodisch (halbjährlich) auf mechanische Schäden (Risse).

Lösen der Steckverbindung des Bedienelements

- Drücken Sie die Nase des Steckers (1)
- ziehen Sie den Stecker anschliessend aus der Buchse (2)

Abb. 12

Steckverbindung lösen



Falls sie einen elektrischen Einkemmschutz einsetzen, überprüfen Sie dessen Funktion monatlich.

5.2 Pflege

Wasserschutz, Reinigung, Desinfektion

Die Schutzart IP30 wird nur im eingebauten Zustand im Endgerät und bei ordnungsgemässer Montage erreicht.

⚠️ WARNUNG

Es ist darauf zu achten, daß keine Flüssigkeit in die Steckverbindungen gelangt! Der Antrieb könnte durch das Eindringen von Flüssigkeit zerstört werden.
Der Antrieb ist nicht waschstrassentauglich!

Nach einer Verschmutzung sollten Sie einen Antrieb sofort reinigen, um das Antrocknen von Rückständen zu vermeiden.

Für die manuelle Reinigung eignet sich ein feuchter Lappen und Wasser mit dem Zusatz Isopropylalkohol.

Waschwasser mit chemischen Zusätzen muß PH- neutral sein. Zu saures oder zu basisches Waschwasser kann Metall- und Kunststoffteile des Antriebes zerstören.

Hochdruckdampfreiniger sind nicht gestattet.

5.3 Garantie

Unter der Voraussetzung, dass die Betriebsbedingungen eingehalten wurden und die Geräte keine mechanischen Schäden aufgrund unsachgemässer Behandlung aufweisen, gilt eine Garantie von 12 Monaten nach Auslieferung auf alle mechanischen und elektrischen Komponenten.

5.4 Entsorgung

Die Steuerungskomponenten und Antriebe können zur Entsorgung an Magnetic AG, Liestal zurückgeliefert werden.

5.5 Haftung

Die Haftung für die Funktion des Gerätes geht in jedem Fall auf den Eigentümer oder Betreiber über, soweit das Gerät von Personen, die nicht dem Magnetic Service angehören, unsachgemäss eingebaut, gewartet oder instandgesetzt wird oder wenn eine Handhabung erfolgt, die nicht der bestimmungsgemäßen Verwendung entspricht.

Für Schäden, die durch die Nichtbeachtung der vorstehenden Hinweise eintreten, haftet die Magnetic Aktiengesellschaft nicht. Gewährleistungs- und Haftungsbedingungen der Verkaufs- und Lieferbedingungen der Magnetic Aktiengesellschaft werden durch vorstehende Hinweise nicht erweitert.

6.0 Fehlersuche und Störungsbeseitigung



NOTE

Sämtliche Arbeiten an Geräten und Anschlüssen dürfen nur bei gezogenem Netzstecker erfolgen.

Nur für Antriebe mit Netzanschluss (Master / Stand-Alone)

| Fehler | Ursache | Behebung |
|--|--|--|
| Sämtliche Antriebe funktionieren nicht. | Keine Netzspannung vorhanden | Netz überprüfen |
| | Schlechter Steckkontakt | Netzstecker richtig einstecken oder Klemmanschluss kontrollieren |
| | | Stecker Bedienelement richtig einstecken |
| | Netzkabel defekt | Netzkabel austauschen |
| Antrieb läuft nur in eine Richtung | Bedienelement defekt | Bedienelement austauschen |
| | Interne Sicherung defekt | Antrieb an Magnetic- Service senden |
| | Motor defekt | Antrieb an Magnetic- Service senden |
| | Abschaltmechanik verklemmt | Antrieb an Magnetic- Service senden |
| | Datenverlust | Antrieb auf Referenzpunkt fahren (Initialisierungslauf) Siehe 3.4 Inbetriebnahme |
| Einzelne Funktion funktioniert nicht (nur "Parallelbetrieb" oder "Memory") | | Netz überprüfen |
| Angeschlossene Fremdgeräte funktionieren nicht | Keine Netzspannung vorhanden | Netz überprüfen |
| | Schlechter Steckkontakt | Netzstecker richtig einstecken oder Klemmanschluss kontrollieren (siehe 3.2) |
| | Netzkabel defekt | Netzkabel austauschen |
| Stark reduzierte Geschwindigkeit | Interne Sicherung der Kabeldurchführung defekt | Antrieb an Magnetic Service senden |
| | Motor, Getriebe oder Mutter defekt | Antrieb sofort an Magnetic Service senden |
| Stark erhöhte Laufgeräusche | Motor, Getriebe oder Mutter defekt | Antrieb sofort an Magnetic Service senden |
| Spiel im Führungssystem | Verschleiß der Gleitelemente | Antrieb an Magnetic Service senden |

Nur für TXG10 (Slave):

| Fehler | Ursache | Behebung |
|--|-------------------------|---|
| Antrieb funktioniert nicht | Schlechter Steckkontakt | Stecker Verbindungskabel richtig einstecken |
| | Verbindungskabel defekt | Verbindungskabel austauschen |
| | Motor defekt | Antrieb an Magnetic- Service senden |
| Einzelne Funktion funktioniert nicht (nur "Parallelbetrieb" oder "Memory") | Schlechter Steckkontakt | Stecker erneut einstecken |

7.0 Anhang

Technische Datenblätter

Bitte sehen Sie dazu das Datenblatt

07012/1-EN-March 2020 Telescopic pillar TXG

Für weitere Informationen kontaktieren Sie bitte Ewellix

TXG

Telesmart Teleskopsäulen



Vorteile

- Plug and play
- Kraftvoll und schnell
- Ästhetisches Design

Normen

- EN/IEC 60601-1
- UL 60601-1

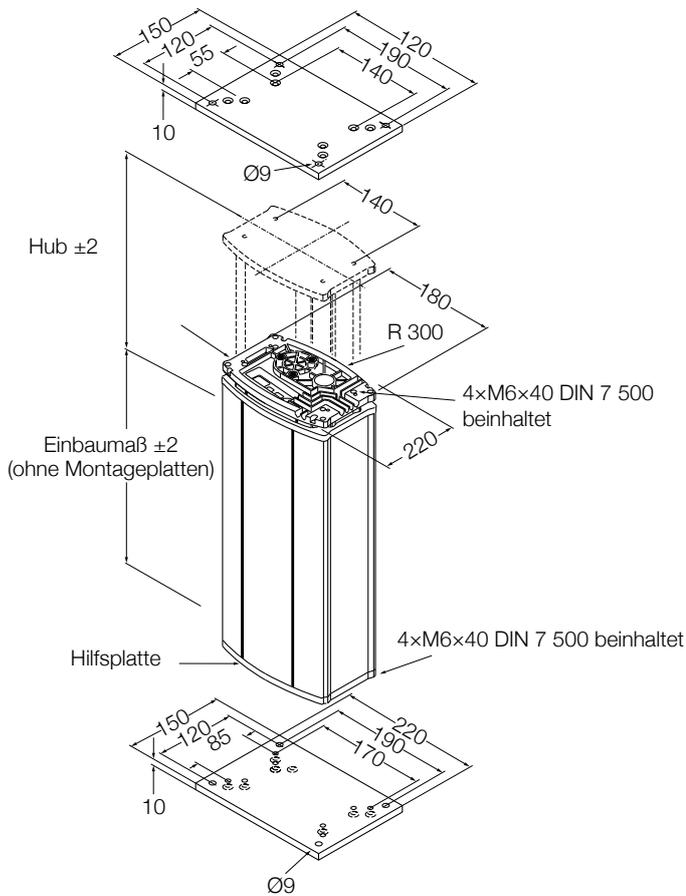
Technische Daten

| Beschreibung | Einheit | TXG1 | TXG4/5 | TXG8/9 |
|--|--------------|--------------------------|--------------------------|--------------------------|
| Nennkraft – Druck | N | 1 500 | 1 500 | 1 500 |
| Nennkraft – Zug | N | 0 | 0 | 0 |
| Max. Querlast | Nm | Bis zu 210 ¹⁾ | Bis zu 210 ¹⁾ | Bis zu 210 ¹⁾ |
| Geschwindigkeit (Volllast/ohne Last) | mm/s | 17 zu 23 | 17 zu 23 | 17 zu 23 |
| Hubsäule Rohrset 3-fach 3-fach | # of section | 2-fach | 2-fach | 2-fach |
| Hub | mm | 200 zu 600 | 200 zu 600 | 200 zu 600 |
| Einbaumaß | mm | S + 180 | S + 180 | S + 180 |
| Spannung | – | 24 V DC | 120 V AC | 230 V AC |
| Leistungsaufnahme | W | – | N/A | N/A |
| Stromaufnahme | A | 5 | 1,8 | 0,9 |
| Einschaltdauer intermittierender Betrieb | min. | 1 min./9 min. | 1 min./9 min. | 1 min./9 min. |
| Einschaltdauer Kurzzeitbetrieb | min. | – | N/A | N/A |
| Umgebungstemperatur | °C | +10 zu +40 | +10 zu +40 | +10 zu +40 |
| Schutzart | IP | 30 | 30 | 30 |
| Isolationsklasse | – | SELV | II/(I)2 | II/(I)2 |
| Art der Ansteuerung | – | elektrisch | elektrisch | elektrisch |
| Gewicht | kg | 8 zu 13 | 9 zu 14 | 9 zu 14 |

¹⁾ Für Einzelheiten siehe Querlastungsdiagramme (L→ Seite 226)

²⁾ Obligatorisch für die Kabeldurchführungsoption

Maßzeichnung

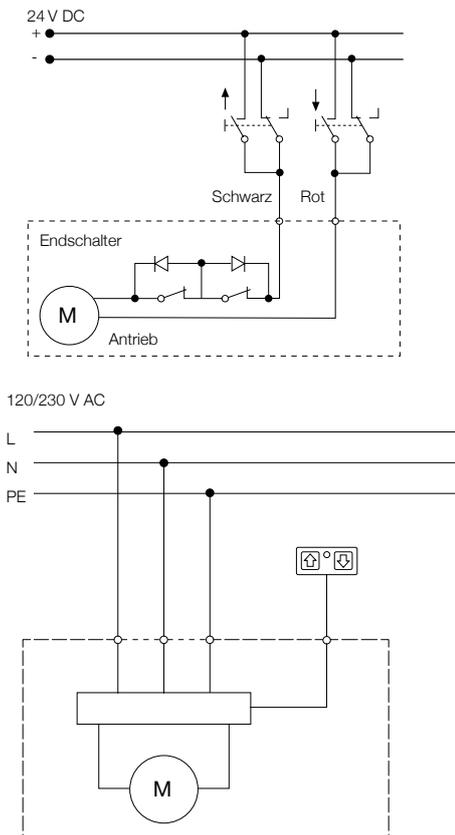


Hinweis: Montageplatten sind nicht enthalten und Müssen separat bestellt werden.

Legende:

- S = Hub
- L = Einbaumaß

Anschlussdiagramm



Passende Steuerungen und Bedienelemente

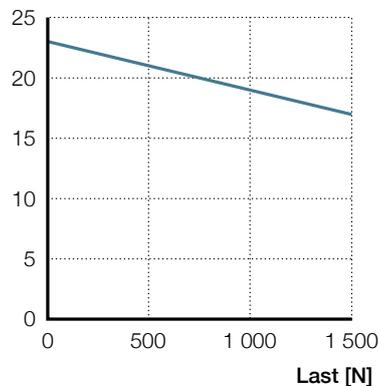
| | | Steuerung |
|-----------------------|--|-----------|
| TXG 10 | | COMPACT |
| Bedienelemente | | |
| EHA | | • |
| HSM | | • |
| HSF | | • |

Handschalter
 Fusschalter
 Tischschalter

Leistungsdiagramm

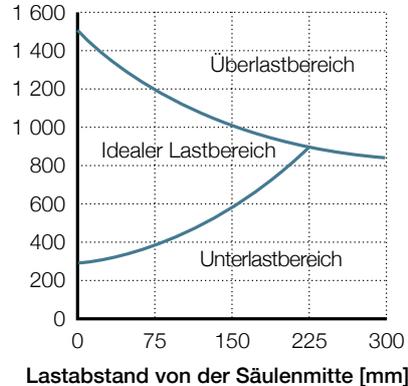
Geschwindigkeit/Last Diagramm

Geschwindigkeit [mm/s]



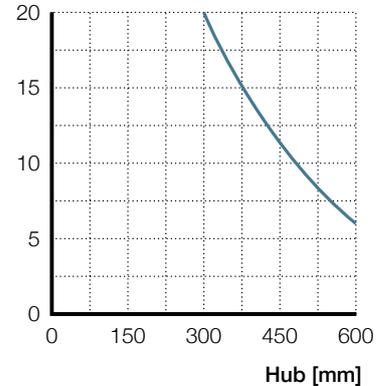
Querlastdiagramm

Last [N]



Sicherheitsfaktor unter Last

Sicherheitsfaktor (Spindelknickung)



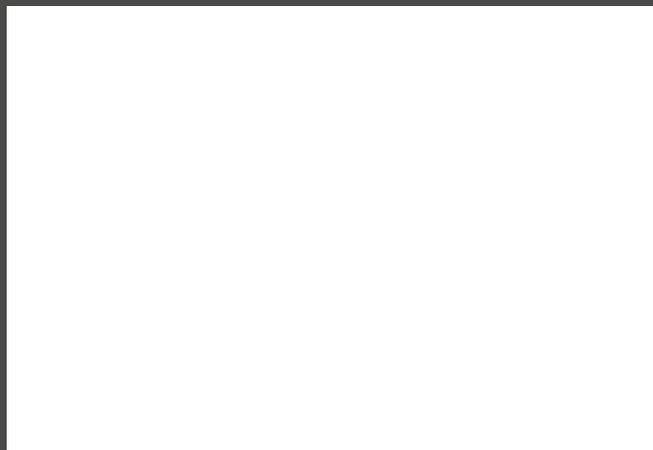
Zubehör

| Netzkabel | Stecker | Land | Bestellnr | Anmerkung |
|--------------------------------------|---------------------|---------|-----------|------------------|
| Gerades Kabel 3,5 | Euro | General | M/0121730 | 2-polig |
| Gerades Kabel 3,5 | Schuko | DE | M/0121760 | 3-polig |
| Gerades Kabel 3,5 | UL | USA | M/0121757 | 2-polig/ 3-polig |
| Gerades Kabel 3,5 | Britischer Standard | UK | M/0121761 | 2-polig/ 3-polig |
| Obere oder untere Befestigungsplatte | | | M/0124874 | |

Bemerkung: Befestigungsschrauben liegen dem TXG bei.

Bestellschlüssel

| | | T | X | G | 0 | - | 0 | 0 | | | | | - | | | | 0 | 0 | |
|---|---|--------|---|---|---|---|---|---|--|--|--|--|---|--|--|--|---|---|--|
| Typ | _____ | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Spannung | _____ | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 24 V DC (Slave aktuator) | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 | 120 V AC, 50/60 Hz, Schutzklasse II | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | 120 V AC, 50/60 Hz, Schutzklasse I (zwingend für Option Netzkabeldurch) | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 8 | 230 V AC, 50 Hz, Schutzklasse II | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 9 | 230 V AC, 50 Hz, Schutzklasse I (zwingend für Option Netzkabeldurch) | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Farbe | _____ | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | Farblos eloxiert | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Optionen | _____ | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 000 | Ohne Optionen | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| EYX | Bedienanschl. Durchführung | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| EYF | Netzkabeldurchführung | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| EYS | Bedienanschl. Durchführung, Netzkabeldurchführung | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2AA | Bedienkabel- und Netzkabeldurchführung | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| EXG | Verbindung zu BCU/VCU | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| KKK | Kundenspezifisch | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Hub (S) / Einbaumaß (L=S + 180 oder L= S + 160 mm) L=S + 180 L=S + 160 | _____ | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| L = S + 180 | L=S + 160 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 200 | 4CY | 200 mm | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 300 | 4DY | 300 mm | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 400 | 4EY | 400 mm | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 500 | 4FY | 500 mm | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 600 | 4GY | 600 mm | | | | | | | | | | | | | | | | | |



ewellix.com

© Ewellix

Alle Inhalte dieser Publikation sind Eigentum von Ewellix und dürfen ohne Genehmigung weder reproduziert noch an Dritte (auch auszugsweise) weitergegeben werden. Trotz der Gewissenhaftigkeit beim Erstellen dieses Katalogs übernimmt Ewellix keine Haftung für Schäden oder sonstige Verluste in Folge von Versäumnissen oder Druckfehlern. Die Bilder können vom Aussehen des tatsächlichen Produkts leicht abweichen. Durch die laufende Optimierung unserer Produkte können das Aussehen und die Spezifikationen ohne vorherige Ankündigung Änderungen unterliegen.

PUB NUM TC-08018-DE-September 2020