

MANUAL DEL USUARIO

GPM III V Y GEESINK ELEVADORES CON CONTROL EUROVIM



Estimado cliente,

Ha optado por un vehículo de recogida de residuos GEESINKNORBA.

Le queremos dar las gracias por la confianza que ha depositado en nuestro producto y organización y valoramos tenerle como cliente nuestro.

En nombre de todos los empleados de GEESINKNORBA, le deseo muchos años de uso seguro y satisfactorio de su nuevo vehículo de recogida de basuras.

Nuestra dirección;

Sede.

GEESINKNORBA

Betonweg 8

8305 AG Emmeloord

P.O. Box 52

8300 AB Emmeloord

Países Bajos

Teléfono: 0031 (0) 527 638200

Fax: 0031 (0) 527 699633

E-mail: info@geesinknorba.com

Página web: www.geesinknorba.com

Cláusula de exención de responsabilidad

Este MANUAL DEL USUARIO está concebido para colectores GPM III V equipados con elevadores y con un sistema de control EuroVIM.

Nos esforzamos mucho en ofrecerle los mejores equipos y el mejor servicio que pueden encontrarse en nuestro sector. Deseamos mejorar continuamente nuestros esfuerzos para poder atender todavía mejor a su empresa.

Por este motivo, el fabricante se reserva el derecho de modificar el diseño y los equipos sin aviso previo. No podrán hacerse reclamaciones sobre la base de la información publicada en este manual. Prohibida la transmisión impresa, escrita y/o audiovisual, salvo autorización expresa del fabricante.

La traducción de este documento al idioma especificado por el cliente, distinto del inglés, ha sido realizada por una agencia de traducción. Aunque esta agencia ha sido elegida con mucho cuidado por GEESINKNORBA, GEESINKNORBA no asume ninguna responsabilidad por las consecuencias financieras o de otra índole que dimanen de una traducción incorrecta del documento original de número 5009766. En caso de ambigüedades, por favor, póngase en contacto con su representante de GEESINKNORBA.

© GEESINKNORBA.

Impreso en Holanda.



Manual del usuario GPM III V con elevador

Documento 5011179 Rev_

Publicado en 2011

por el departamento de Ingeniería, Servicio y Documentación

ÍNDICE DE MATERIAS

GENERALIDADES	1
1. Advertencias	3
1.1. Dispositivos de seguridad integrados	3
1.2. ADVERTENCIAS GENERALES	5
1.3. Preparativos diarios.	8
2. GENERAL	11
2.1. Información del producto	11
2.2. Vista general de ejemplo de los principales componentes.	13
3. Contenedor recolector/Compuerta/Mecanismo de compactación/Control del GPM III V	15
3.1. Contenedor recolector	15
3.2. Conjunto placa de contrapresión / eyección	15
3.3. La compuerta	16
3.4. Mecanismo de compactación	17
3.5. Puesto de control cabina (CCB)	18
3.6. Función botón de parada de emergencia y botón de aviso	20
3.7. Mandos de la compuerta	20
3.8. Estribos en combinación con asideros (opcional)	22
3.9. Sistema de cámara	22
3.9.1. Manejo del teclado en caso de montaje 3MM	22
4. Elevadores	23
4.1. Relación de elevadores / contenedores	23
5. Elevador GCB 1000 S3	24
5.1. Descripción y funciones del producto	24

ÍNDICE DE MATERIAS

6. Elevador GCB 1000 II Splitlift	26
6.1. Descripción y funciones	26
7. Elevador GEC 2510	29
7.1. Descripción y funciones	29
8. Elevador GHC 2510, en caso de estar disponible como EuroVim	31
8.1. Descripción y funciones	31
9. KT1	33
9.1. Descripción y funciones	33
10. KT2, en combinación con elevador GCB 1000II Splitlift	35
10.1. Descripción y funciones	35
11. Elevador Trade binlift L200	37
11.1. Descripción y funciones	37
12. Skip Lifter / Equipo montacargas L600	40
12.1. Requisitos del contenedor	40
12.2. Función de los botones	41
12.3. Función del control remoto (opcional)	44
13. Elevadores de otras compañías	45
14. Manejo del contenedor recolector	47
14.1. Puesta en marcha del contenedor recolector	47
14.1.1. Compactación de la basura	48
14.2. Descarga	48
14.2.1. Descarga por medio de los botones del contenedor recolector	48
14.2.2. Descarga por medio de los botones del panel de control de la cabina	50

ÍNDICE DE MATERIAS

15. Manejo del elevador GCB 1000 S3	51
15.1. Manipulación de basura en bolsas, esparcida o voluminosa	51
15.2. Manipulación de cubos de 2 ruedas (EN840-1 / 120L - 400L)	51
15.3. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapadera plana por medio del peine (EN840-2 / 500L - 770L)	53
15.4. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapadera plana por medio de brazos DIN (EN840-2 / 1000L - 1200L)	53
15.5. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapadera redonda por medio de brazos DIN (EN840-3 / 770L - 1300L)	55
15.6. Manipulación de contenedores de 4 ruedas por medio de brazos adaptadores Bammens-Geesink (BG) (EN840-4 / 750L - 1600L)	56
16. Manejo del elevador GCB 1000 II Splitlift	57
16.1. Manipulación de basura en bolsas, esparcida o voluminosa	58
16.2. Manipulación de cubos de 2 ruedas (EN840-1 / 120L - 400L)	58
16.3. Manipulación de contenedores de 4 ruedas por medio del peine (EN840-2 / 500L - 770L)	61
16.4. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapadera plana por medio de los brazos DIN (EN840-2 / 1000L - 1200L)	62
16.5. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapadera redonda por medio del peine (EN840-3 / 770L - 1300L)	63
16.6. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapadera redonda por medio de los brazos DIN (EN840-3 / 770L - 1300L)	64
16.7. Manipulación de contenedores de 4 ruedas por medio de los brazos adaptadores Bammens-Geesink (BG) (EN840-4 / 750L - 1600L)	65

ÍNDICE DE MATERIAS

17. Manejo del elevador GEC 2510	66
17.1. Manipulación de basura en bolsas, esparcida o voluminosa	66
17.2. Manipulación de cubos de 2 ruedas (EN840-1 / 120L - 400L)	66
17.3. Manipulación de contenedores de 4 ruedas por medio del peine (EN840-2 / 500L - 770L)	68
17.4. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapadera plana por medio de los brazos DIN (EN840-2 / 1000L - 1200L)	70
17.5. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapadera redonda por medio de los brazos DIN (EN840-3 / 770L - 1300L)	72
17.6. Manipulación de contenedores de 4 ruedas por medio de los brazos adaptadores Bammens-Geesink (BG) (EN840-4 / 750L - 1600L)	74
17.7. Manipulación de contenedores Euro por medio de los brazos ETB (EN12574-1 / 2500L - 5000L, tipo 1 ó 2)	76
18. Manejo del elevador GHC 2510, en caso de estar disponible como EuroVim	78
18.1. Manipulación de basura en bolsas, esparcida o voluminosa	78
18.2. Manipulación de cubos de 2 ruedas (EN840-1 / 120L - 400L)	78
18.3. Manipulación de contenedores de 4 ruedas por medio del peine (EN840-2 / 500L - 770L)	80
18.4. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapadera plana por medio de los brazos DIN (EN840-2 / 1000L - 1200L)	82
18.5. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapadera redonda por medio de los brazos DIN (EN840-3 / 770L - 1300L)	84
18.6. Manipulación de contenedores de 4 ruedas por medio de los brazos adaptadores Bammens-Geesink (BG) (EN840-4 / 750L - 1600L)	86
18.7. Manipulación de contenedores HKE por medio de los brazos HKE (EN12574-1 / 2500L - 4500L, tipo 3)	88

ÍNDICE DE MATERIAS

19. Manejo del KT 1	90
19.1. Manipulación de basura en bolsas, esparcida o voluminosa	90
19.2. Manipulación de contenedores por medio de la grúa	90
20. Manejo del KT 2, en combinación con el GCB 1000II Splitlift	91
20.1. Manipulación de contenedores por medio del elevador GCB II	91
20.1.1. Manipulación de basura en bolsas, esparcida o voluminosa	91
20.1.2. Manipulación de cubos de 2 ruedas (EN840-1 / 120L - 400L)	91
20.1.3. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapadera plana por medio del peine (EN840-2 / 500L - 770L)	94
20.1.4. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapadera plana por medio de los brazos DIN (EN840-2 / 1000L - 1200L)	96
20.1.5. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapadera redonda por medio del peine (EN840-3 / 770L - 1300L)	98
20.1.6. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapadera redonda por medio de los brazos DIN (EN840-3 / 770L - 1300L)	100
20.1.7. Manipulación de contenedores de 4 ruedas por medio de los brazos adaptadores Bammens-Geesink (BG) (EN840-4 / 750L - 1600L)	102
20.2. Manipulación de contenedores por medio de la grúa	104
21. Manejo del elevador Trade binlift L200	105
21.1. Manipulación de basura en bolsas, esparcida o voluminosa	105
21.2. Manipulación de cubos de 2 ruedas (EN840-1 / 120L - 370L)	106
21.3. Manipulación de contenedores de 4 ruedas por medio del peine (EN840-2 / 500L - 770L)	108
21.4. Manipulación de contenedores de 4 ruedas por medio del peine (EN840-2/1000L-1100L)	110
21.5. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapadera redonda por medio del peine (EN840-3/770L-1100L)	112

ÍNDICE DE MATERIAS

22. Manejo del elevador Skip Lifter / Equipo montacargas L600	114
22.1. Manejo del elevador Skip Lifter / Equipo montacargas L600 por medio de los mandos de la compuerta	114
22.1.1. Manipulación de grandes contenedores elevándolos con un montacargas	114
22.1.2. Agitador	118
22.1.3. Cambio del movimiento de recogida y avance del montacargas	118
22.1.4. Instrucciones de mantenimiento del montacargas	118
22.2. Manejo del elevador Skip Lifter / Equipo montacargas L600 por medio de los mandos del control remoto (opcional)	119
22.2.1. Manipulación de grandes contenedores elevándolos con un montacargas	119
22.2.2. Agitador	124
22.2.3. Cambio del movimiento de recogida y avance del montacargas.	124
22.2.4. Instrucciones de mantenimiento del montacargas.	124
23. Polipasto de otro fabricante	125
23.1. Requisitos	125
23.1.1. Montaje y desmontaje del polipasto de otro fabricante	125
23.1.2. Conexiones eléctricas (para información)	127
24. Configuración del panel de control de la cabina	130
24.1. Puesta en marcha del contenedor recolector	130
24.2. Estructura del menú	130
24.3. Menú del usuario	131
24.4. Código des error en la Pantalla de estado	136

ÍNDICE DE MATERIAS

25. Mantenimiento	138
25.1. Generalidades	138
25.2. Advertencias generales sobre la limpieza	138
25.3. Mantenimiento de 1ª línea	139
25.4. Relación de los puntos de lubricación	141
25.5. Mantenimiento del polipasto de otro fabricante	142

GENERALIDADES

Documentación

El conjunto de documentación del producto consta de un manual del usuario, de servicio y de recambios. Según el tipo, el modelo y las posibles variaciones puede que el conjunto contenga suplementos. Por favor, póngase en contacto con su representante de GEESINKNORBA si desea recibir información o copias adicionales, o actualizaciones que estén disponibles. Consulte la información en la placa de identificación del producto cuando se ponga en contacto con el fabricante.

Objetivo del manual

En este manual del usuario se ofrece la información necesaria para manejar el producto indicado arriba. Al atenerse a las instrucciones, pueden evitarse lesiones personales y daños al vehículo. En todo momento, este manual debe permanecer dentro del vehículo.

Requisitos que deben cumplir los usuarios

Este manual del usuario está concebido únicamente para aquellas personas que manejen o reparen este producto. Lea y comprenda la totalidad del manual antes de manejar el producto. En caso de que los operarios de este producto tengan problemas con la lectura o el aprendizaje, o sufran de dislexia o problemas similares, deberán ser asistidos por un mentor que les lea y explique el contenido entero de este manual. No está permitido que ninguna persona maneje el producto hasta que no haya comprendido en profundidad el contenido de este manual. Para comprender en detalle los principios de funcionamiento y los dispositivos de seguridad al trabajar con este producto, su representante local puede ofrecer a su personal técnico u operativo la formación pertinente.

Identificación de las advertencias

Este manual del usuario contiene mensajes de advertencia para llamar su atención sobre posibles peligros para la seguridad y daños a la máquina.

Estos mensajes se recogen en el capítulo especial Advertencias.

Mantenimiento e inspección

En el capítulo de mantenimiento se describen qué trabajos de inspección y de mantenimiento deben realizarse. En caso de que necesite más información, por favor, póngase en contacto con el centro de servicio más cercano del GEESINKNORBA.

El mantenimiento que requiere la máquina depende principalmente de las condiciones de servicio. Los intervalos recogidos en el programa de mantenimiento son únicamente valores orientativos y deben aplicarse por un Centro de Servicio autorizado del GEESINKNORBA durante el período de garantía.

Todas las personas implicadas en el mantenimiento de la máquina deben estar formadas y cualificadas para el trabajo y deben tener a su disposición la documentación de la máquina.

Para garantizar la eficacia, fiabilidad y vida útil de la máquina y de sus componentes, deben utilizarse exclusivamente piezas de repuesto originales.

Las modificaciones en los ajustes podrán realizarse únicamente tras recibir la autorización por escrito de GEESINKNORBA.

La modificación de los ajustes sin la autorización pertinente podrá invalidar la garantía y la responsabilidad legal. Durante el período de garantía, el cliente y el usuario están obligados a atenerse estrictamente a las instrucciones de manejo y mantenimiento detalladas en este manual.

El cliente y el usuario serán los únicos responsables en los siguientes casos, entre otros:

Averías ocasionadas por haber omitido consultar la documentación de la máquina, que dé lugar a un funcionamiento incorrecto de la máquina, una vida útil más corta de los componentes, lesiones personales o daños a edificios o el entorno.

Uso inadecuado o funcionamiento incorrecto, incluso cuando las circunstancias no se describen en la documentación de la máquina. Cualquier consecuencia derivada de una traducción o interpretación errónea de la documentación original que se ha suministrado con la máquina.

En los casos mencionados anteriormente, los clientes y usuarios de nuestro producto no pueden reclamar ningún tipo de garantía.

GENERALIDADES

Asistencia al cliente

Nuestros productos se emplean todos los días en Europa para las aplicaciones más severas. En consecuencia, en todas las fases podemos ofrecerle asistencia para que usted tenga la seguridad de que su inversión sea rentable y de que pueda cumplir con sus obligaciones con sus clientes. Gracias a nuestras sucursales y centros de servicio en toda Europa, podemos ofrecerle asistencia allí donde esté. Puede ponerse en contacto con nosotros en uno de los siguientes números de teléfono.



0032 (0)70222265



0045 56141449



0800 840848



0049 (0)2858918014



0039 0392878395



0900 3339333



0048 422274827



0034 916775495



0046 480427400



0044 1443220640

Otros países: Su representante local.

ADVERTENCIAS Y PREPARATIVOS

1. Advertencias

1.1. Dispositivos de seguridad integrados



**ESTÁ TERMINANTEMENTE PROHIBIDO
DESMONTAR, MODIFICAR Y/O
DESACTIVAR CUALQUIERA DE LOS
DISPOSITIVOS DE SEGURIDAD
INDICADOS EN EL PRESENTE
MANUAL.**

- Todas las válvulas de presión están ajustadas en fábrica y selladas con una cubierta. Todas las responsabilidades de su proveedor quedan anuladas en caso de no estar presente una tapa de las válvulas de presión.
 - Las tuberías hidráulicas que pueden ser peligrosas para el personal que las maneja están provistas de fundas de protección.
 - En casi todos los paneles de control se encuentran botones de parada de emergencia que siempre están al alcance del o de los operarios.
 - En casi todos los paneles de control se encuentran botones zumbadores que siempre están al alcance del o de los operarios.
 - Casi todos los botones de mando llevan una tapa protectora para evitar su activación accidental.
- En los paneles de control del compactador se encuentra un botón de desbloqueo que invierte el momento de mecanismo de compactación si está activo.
 - Si el vehículo de recogida de residuos (RCV) o el polipasto de otro fabricante (TH) lleva estribos opcionales, el sistema de detección de estribos debe activarse antes de poner en funcionamiento el contenedor recolector. Si esta comprobación no se realiza correctamente, el contenedor recolector no funcionará. Si no están presentes los estribos, el contenedor recolector se pondrá en funcionamiento tras activarlo.
 - El bloqueo de arranque evita la activación espontánea del mecanismo de compactación y del elevador (si existe) al arrancar el vehículo y/o activar la toma de fuerza (si existe).
 - Con la rampa (si existe) bajada, el elevador (si existe) no está operativo y el movimiento de retroceso del mecanismo de compactación debe efectuarse manualmente.
 - La limpieza de la compuerta al descargar los residuos sólo se iniciará automáticamente cuando se encuentre completamente abierta o se accione el botón opcional de limpieza de la compuerta.

ADVERTENCIAS Y PREPARATIVOS

- Si alguien se encuentra en un estribo (si existe), se limita la velocidad del vehículo, el vehículo no podrá dar marcha atrás y el elevador (si existe) y el mecanismo de compactación no están operativos.

ADVERTENCIAS Y PREPARATIVOS

1.2.ADVERTENCIAS GENERALES

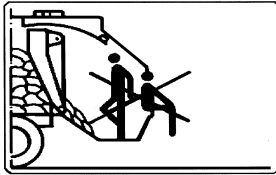


Advertencias para evitar lesiones personales y daños a la máquina durante el funcionamiento.

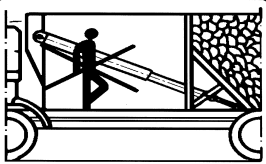
- ESTÁ TERMINANTEMENTE PROHIBIDO DESMONTAR, MODIFICAR Y/O DESACTIVAR CUALQUIERA DE LOS DISPOSITIVOS DE SEGURIDAD INDICADOS EN EL PRESENTE MANUAL.
- Las pegatinas de seguridad y advertencia del elevador que están dañadas deben sustituirse inmediatamente.
- Cuando hace frío, el aceite hidráulico se vuelve viscoso, lo que puede dar lugar a un funcionamiento irregular. Si es necesario, ponga en marcha el sistema hidráulico y active una función hasta que se caliente el aceite.
- El conductor y el(los) operario(s) que conduzcan y manejen el vehículo deben cumplir los requisitos y cualificaciones para su manejo.
- El conductor y el o los operarios deben comprender en su totalidad el contenido del Manual del Usuario antes de empezar a trabajar con el vehículo colector de basura.
- La máquina con la que va a trabajar está diseñada especialmente para un propósito y un campo de aplicación específicos.
- No utilice la compuerta como trampilla de carga.
- No utilizar el vehículo para recoger, compactar, almacenar y/o transportar materiales tóxicos, inflamables, perjudiciales para el medio ambiente, líquidos y fluidos espesos.
- No utilizar el vehículo en un entorno no llano, accidentado y/o explosivo.
- Tenga siempre presente su seguridad, la de sus compañeros y la de terceros cuando trabaje con el vehículo de recogida de basura.
- Al trabajar en el elevador de contenedores, está prohibido llevar prendas sueltas o joyas.
- Está prohibido vaciar todos los contenedores que no estén recogidos en EN 840-1, EN 840-2 y EN 840-3.
- Desactive el sistema general, apague el motor y retire ambas llaves para evitar movimientos no intencionados de componentes móviles cuando el vehículo no esté en uso.
- Cuando el vehículo esté en movimiento, el o los operarios sólo podrán encontrarse dentro de la cabina o en los estribos) (si existen).
- No utilizar nunca un vehículo en el que no funcione el botón de parada de emergencia o el de rescate.
- No utilizar nunca un vehículo en el que no funcione el sistema de cámara.

ADVERTENCIAS Y PREPARATIVOS

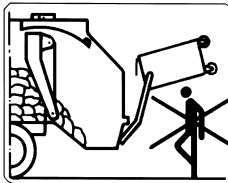
- Manténgase alejado de la tolva y de la guía final mientras el motor esté en marcha y el contenedor recolector esté activo.



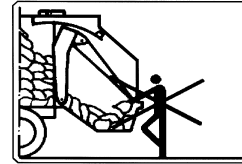
- En caso de peligro, utilizar el botón de parada de emergencia.
- Nunca entre en el contenedor recolector mientras el motor esté en marcha y el contenedor recolector esté activo. Si ha de entrar en el contenedor recolector, asegúrese de apagar el motor y retirar la llave del contacto.



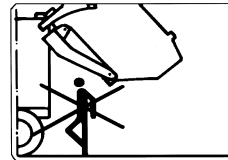
- Manténgase alejado del radio de acción del elevador mientras esté en movimiento.



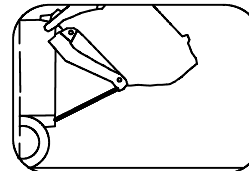
- Manténgase alejado del radio de acción del mecanismo de compactación mientras esté en movimiento.



- Manténgase alejado del radio de acción de la compuerta mientras no esté apoyada correctamente o esté en movimiento.



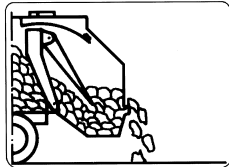
- Utilice los soportes de seguridad cuando se trabaje debajo de una compuerta que esté abierta.



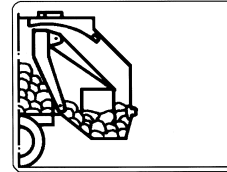
- No conducir el vehículo más de lo absolutamente necesario con una compuerta subida.

ADVERTENCIAS Y PREPARATIVOS

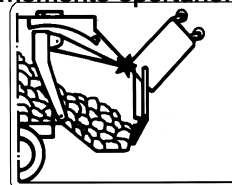
- Limpie siempre el mecanismo de bloqueo de la compuerta antes de cerrarla.
- El vehículo sólo puede ser operado en superficies suficientemente pavimentadas.
- No manipule cubos o contenedores sobrecargados.
- No manipule cubos o contenedores con bordes o asideros rotos.
- No sitúe cubos o contenedores delante del elevador en una superficie no plana.
- No cargue materiales que puedan dañar el equipo.
- Retire el contenedor del elevador únicamente cuando las ruedas estén en contacto con el suelo.
- No sobrecargue la tolva.



- No intente cortar trozos de residuos excesivamente grandes, sino intente compactarlos en una sola pieza.



- Algunos contenedores de 4 ruedas con tapaderas planas pueden chocarse con el mecanismo de compactación. Para evitar situaciones peligrosas con estos contenedores, o en caso de duda, el mecanismo de compactación se tiene que desactivar en el momento oportuno.



- Nunca salga de ruta con un vehículo que no funcione correctamente. En caso de un funcionamiento defectuoso: Póngase en contacto con un técnico de mantenimiento cualificado, no intente arreglar el problema por su cuenta y no utilice el vehículo para la recogida de residuos.

ADVERTENCIAS Y PREPARATIVOS

1.3.Preparativos diarios



¡ADVERTENCIA! Asegúrese de familiarizarse por completo con las advertencias relacionadas con el manejo antes de empezar a trabajar con la máquina.

1 Comprobar si está disponible, completo y limpio el maletín de primeros auxilios (opcional).

2 Compruebe si está lleno el depósito de agua (opcional). Si es necesario, rellénelo con agua fresca.



3 Compruebe la presencia del extintor (opcional).

4 Compruebe si los niveles de aceite y de otros líquidos del motor cumplen con los valores programados. Si es necesario, proceda a su relleno según el manual del chasis.



5 Comprobar si el estado de los neumáticos cumple los requisitos según la legislación de seguridad vial.



6 Comprobar si todas las luces del vehículo funcionan correctamente.

7 Compruebe si el sistema de escape está intacto y que no presenta pérdidas antes de la puesta en marcha. No conduzca nunca con un sistema de escape que esté defectuoso o presente pérdidas.

8 Compruebe si los componentes neumáticos no presentan pérdidas de aire. Póngase en contacto con un técnico de mantenimiento cualificado en caso de pérdidas de aire.

9 Compruebe si no se presentan signos de pérdida de aceite por los componentes hidráulicos o alrededor del vehículo. En caso de constatar pérdidas, póngase en contacto con un técnico cualificado.

10 Comprobar que esté totalmente abierta la alimentación de aceite hidráulico a los controles del contenedor recolector.



ADVERTENCIAS Y PREPARATIVOS

11 Compruebe si el nivel del indicador de nivel del aceite está como mínimo en $\frac{3}{4}$. Si es necesario, añada aceite hidráulico. (El mecanismo de compactación y el elevador deben encontrarse en la posición de marcha lenta y el conjunto placa de contrapresión / eyección debe estar totalmente replegado).



12 Compruebe si todos los botones de parada de emergencia están desactivados. Si no es así: Desactívelos tirando de ellos hacia afuera. Para el botón de parada de emergencia en el puesto de control cabina (CCB), gírelo a la derecha. Si se ha activado un botón de emergencia, sonará el zumbador después de poner en marcha el sistema.



13 Compruebe si se escucha de forma continua un sonido en la cabina al pulsar el botón de aviso. Si se accionan al mismo tiempo el botón de parada de emergencia y el botón de aviso, en la cabina únicamente se escuchará el sonido intermitente del botón de emergencia.

14 Antes de cada cambio de turno de trabajo, compruebe si el botón amarillo de RESCATE funciona correctamente.

15 Antes de cada cambio de turno, compruebe si todos signos y adhesivos de advertencia están intactos y legibles. Los signos que faltan deben sustituirse por unos nuevos.

16 Arranque el motor y, si es necesario, active la toma de fuerza. Consulte el manual del chasis suministrado por el concesionario o fabricante para información pormenorizada sobre el chasis.



17 Compruebe si funciona el sistema de cámaras. No se permite trabajar con un vehículo de recogida de residuos si el sistema de cámaras no funciona.

18 Compruebe si todas las vistas aparecen correctamente en el (los) monitor(es). Si no es así: Limpie la lente o póngase en contacto con un técnico cualificado.

19 Active las luces de destellos oprimiendo la parte inferior del interruptor basculante y compruebe si las luces de destellos funcionan correctamente.

20 Tras arrancar el motor, ponga en funcionamiento el contenedor recolector situando el interruptor general en el CCB en la posición I. Véase la sección 3.5. Se ha puesto en marcha el contenedor recolector. Si están presentes los estribos, el sistema de detección del estribo debe activarse antes de poner en marcha el contenedor recolector. Baje los estribos y pise una vez cada estribo.



ADVERTENCIAS Y PREPARATIVOS

¡Observación!

Si tras la puesta en marcha del contenedor recolector, no se han activados los estribos, se activarán las siguientes restricciones:

- no se puede operar el contenedor recolector
- no se pueden operar los elevadores

después de la activación de los estribos y de una comprobación completa del sistema de control se desactivan estas restricciones.

21 Active las luces de destellos pulsando el botón de selección de las mismas en el CCB y compruebe si las luces de destellos funcionan correctamente. Véase la sección 3.5. Puesto de control cabina (CCB).

22 Asegúrese de que el conductor y/o operario(s) lleven ropa de trabajo con bandas reflectantes, de conformidad con la legislación de seguridad vial local y, si es necesario, guantes, calzado y gafas de trabajo específicos para su protección. Asegúrese de que no lleven extremos de ropa sueltos, ni bufandas o joyas. Guarde las prendas que puedan ser atrapadas por las partes móviles.



23 Haga que el mecanismo de compactación efectúe un ciclo y compruebe si la aguja del indicador de suciedad del filtro de aceite se encuentra en la zona verde. Pulse una vez el botón de un solo ciclo del mecanismo de compactación. Si la aguja del indicador se encuentra en la zona verde, el filtro está en orden. Sustituya el filtro si la aguja se encuentra en la zona roja.



PRODUCTO

2. GENERALIDADES

2.1. Información sobre el producto

Explicación

El GPM III V con elevador GEESINKNORBA es una máquina de recogida, compactación y almacenamiento de residuos, montado en un chasis y diseñado especialmente para la carga trasera de una variedad de cubos y contenedores.

Uso previsto

El GPM III V con elevador GEESINKNORBA puede recoger, compactar y almacenar residuos domésticos e industriales secos y húmedos. No puede compactar ni almacenar líquidos.

Declaración del producto

Cada producto de GEESINKNORBA se entrega con un certificado CE único en el que se declara que el producto cumple la directiva 2006/42/CE relativa a maquinaria y la norma EN1501-1 relativa a normas de seguridad para vehículos recolectores de basura o elevadores. Por favor, póngase en contacto con su representante de GEESINKNORBA junto con su vehículo si no se entregó el certificado CE.

Declaración de emisión de ruidos.

Cada producto GEESINKNORBA se entrega con un certificado único 'CE - Declaración de Conformidad con el Medio Ambiente' en el que se indica que el producto cumple con la Directiva relativa a emisiones sonoras (2000/14/CE). El valor medioambiental (L_{wa}), el nivel sonoro máximo alcanzado en las condiciones de trabajo más extremas, es igual o inferior a 107 dB. La potencia de presión acústica (L_p), el nivel sonoro máximo alcanzado en las condiciones de trabajo normales, es igual o inferior a 75 dB. Estos valores también se indican en una pegatina colocada en la parte delantera del contenedor recolector en el lado del conductor. Por favor, póngase en contacto con su representante de GEESINKNORBA si no se ha entregado el vehículo con el certificado 'C - Declaración de Conformidad con el Medio Ambiente'.

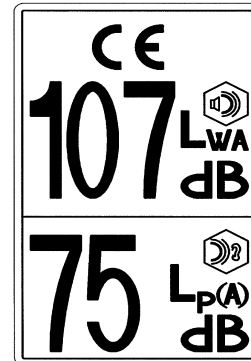
Ambas declaraciones de conformidad están recogidas en un solo certificado.

Declaración relativa a las vibraciones

Las vibraciones que se producen durante el funcionamiento o modos de conducción del vehículo de recogida de residuos han sido minimizadas al máximo posible.

Las mediciones indican que la magnitud de las vibraciones en las manos y brazos en el volante o mandos del vehículo de recogida es en general muy inferior a 2.5 m/s²,

lo cual significa que no se han tomado medidas específicas para el uso seguro del vehículo de recogida. Las mediciones indican que la magnitud de las vibraciones en el cuerpo al estar sentado en la cabina o de pie en los estribos es en general muy inferior a 0,5 m/s², lo cual significa que no se han tomado medidas específicas para el uso seguro del vehículo de recogida.



PRODUCTO

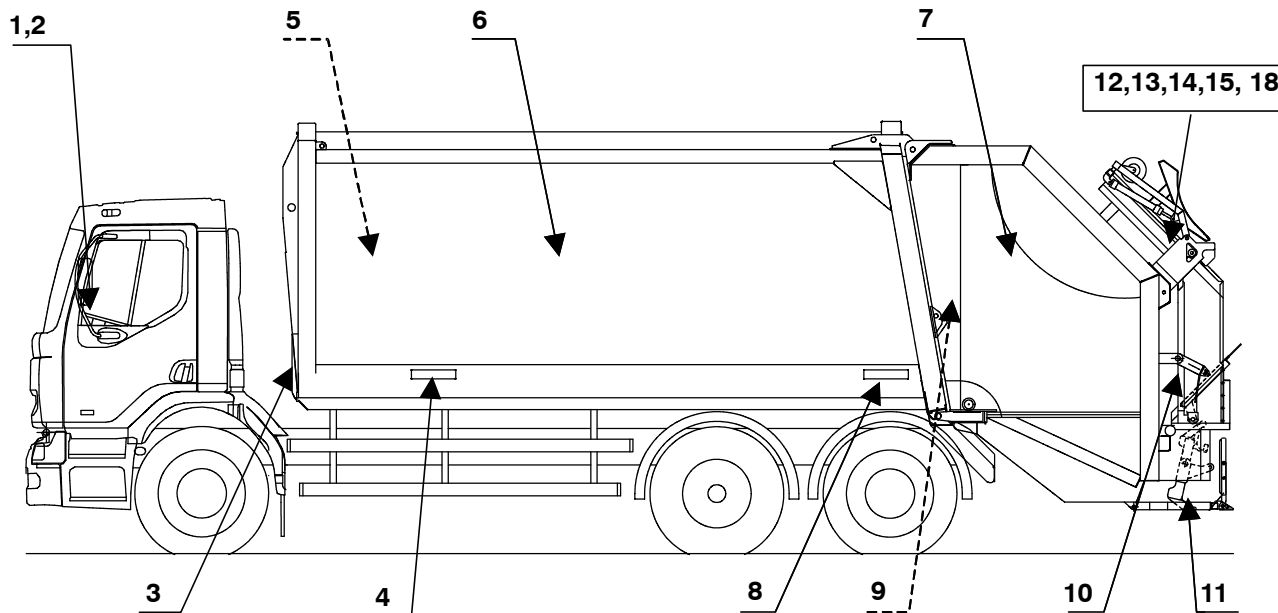
Placa de identificación del producto

La placa de identificación del producto ofrece información sobre su producto. La placa está fijada a la parte delantera del contenedor recolector en el lado del conductor e indica la dirección del proveedor, el año de fabricación, el tipo de contenedor recolector y, si procede: el tipo de elevador y el número de serie



PRODUCTO

2.2.Vista general de ejemplo de los principales componentes.



PRODUCTO

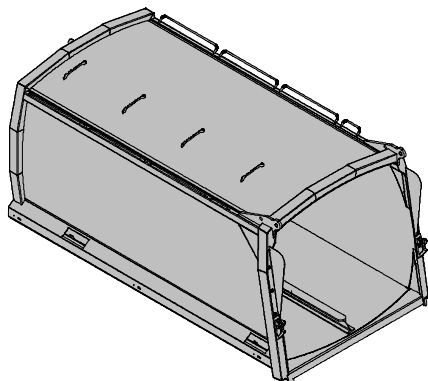
- | | | | |
|-----------|--|-----------|---|
| 1 | Mandos del contenedor recolector | 12 | Elevador GCB 1000 S3 |
| 2 | Sistema de cámaras | 13 | Elevador GCB 1000 II Splitlift |
| 3 | Placa de identificación del producto | 14 | Elevador GEC 2510 |
| 4 | Panel de control de descarga | 15 | Elevador GHC 2510 |
| 5 | Conjunto placa de contrapresión / eyección. | 16 | Grúa KT1 con canalón (no se muestra) |
| 6 | Contenedor recolector | 17 | Grúa KT2 con canalón, posible en combinación con elevador GCB 1000 II Splitlift (no se muestra) |
| 7 | Compuerta | 18 | LWS |
| 8 | Panel de control de la compuerta | | |
| 9 | Mecanismo de compactación | | |
| 10 | Paneles de control del mecanismo de compactación | | |
| 11 | Estribos en combinación con asideros | | |

CONTENEDOR RECOLECTOR / COMPUERTA DEL GPM III V

3. Contenedor recolector/Compuerta/ Mecanismo de compactación/Control del GPM III V

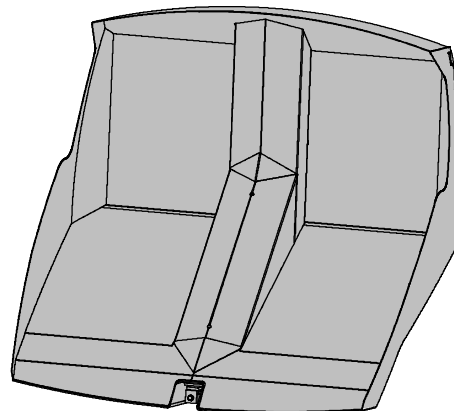
3.1.Contenedor recolector

El contenedor recolector se utiliza para almacenar los residuos recogidos y está montado en un subchasis diseñado especialmente para este fin. El contenedor recolector está hecho de planchas de acero duradero de alta resistencia. Allí donde se hayan necesitado juntas soldadas, la estructura del contenedor recolector ha sido soldada con técnicas de robot, dando como resultado una soldadura perfectamente continua y lisa. Gracias a esta técnica, no puede producirse ninguna corrosión debajo de las soldaduras, puesto que no quedan juntas de soldadura. Los bastidores delanteros y traseros están reforzados. La carga soportada por los bastidores traseros se transmite a través de los soportes de las esquinas, de modo que se absorban por los puntos más fuertes, es decir, los puntos de anclaje de los pestillos en la parte inferior y las bisagras de la compuerta (parte superior).



3.2.Conjunto placa de contrapresión / eyección

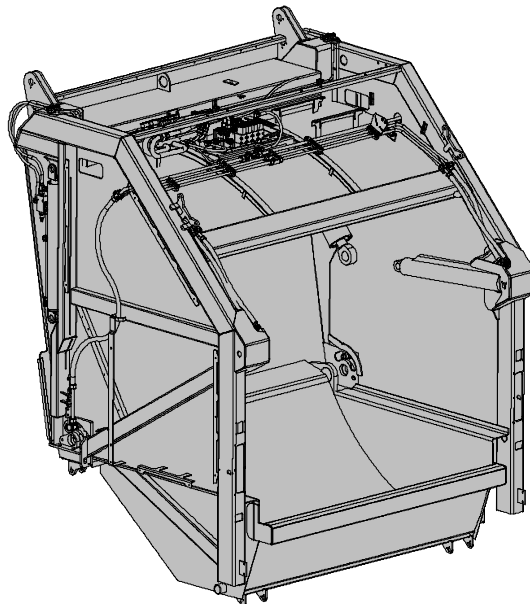
El conjunto placa de contrapresión / eyección se acciona mediante un cilindro telescópico hidráulico de doble acción. Este cilindro telescópico hidráulico de doble acción permite mover la placa de apoyo para extracción hacia adelante y hacia atrás para realizar tareas de mantenimiento, limpieza, etc. El conjunto placa de contrapresión / eyección se guía desde tres puntos del contenedor recolector. La guía de la placa de eyección se realiza mediante una viga guía central en la parte inferior del contenedor recolector (los fluidos se encaminan a la parte central del contenedor recolector que es fácil de limpiar) y a las esquinas superiores izquierda y derecha de la misma. Esta construcción triangular es estable y proporciona una guía para el contenedor recolector.



3.3.La compuerta

La compuerta se compone de una tolva de gran tamaño y un techo que conforman una unidad. El bastidor delantero y el bastidor trasero encierran el techo. Las esquinas superiores del bastidor delantero están equipadas con bisagras articuladas. Las esquinas inferiores están reforzadas y llevan los pesados cojinetes del yugo. Los cojinetes de los cilindros del yugo se encuentran en los postes laterales del bastidor trasero. Las fuerzas ejercidas por estos cilindros se transmiten por las vigas de refuerzo del tabique lateral de la compuerta a los puntos de anclaje del contenedor recolector, que es el recorrido más corto. Los cilindros de apertura entre la compuerta y el contenedor recolector están fijados a la compuerta mediante un pestillo en el punto más fuerte de la compuerta, es decir, los puntos articulados del yugo. La guía final está soldada a la pesada parte inferior del bastidor trasero. Los postes laterales del bastidor posterior llegan hasta una posición inferior, que proporciona un avellanado y una posición de protección adicional para las luces posteriores (esto no ocurre en el GEC). Los estribos pueden fijarse a la tolva.

Durante la descarga de los residuos, la compuerta se desbloquea y sube, mientras que, durante la recogida, baja y se bloquea. La compuerta está montada en la parte trasera del contenedor recolector por medio de dos bisagras situadas a ambos lados de la parte superior del contenedor recolector. La compuerta sube y baja por medio de dos cilindros de doble efecto situados en el contenedor recolector a ambos lados del mismo. La compuerta está equipada con un mecanismo de compactación y una tolva. En la parte inferior de la compuerta se encuentra un soporte de seguridad.



CONTENEDOR RECOLECTOR / COMPUERTA DEL GPM III V

3.4.Mecanismo de compactación

El mecanismo de compactación desplaza los residuos desde la tolva hacia el interior del contenedor recolector y los compacta.

El mecanismo de compactación está situado dentro de la compuerta y consta de los siguientes componentes:

- un yugo (A)
- dos cilindros del yugo (B)
- una placa de presión (C)
- dos cilindros de la placa de presión (D)

El mecanismo de compactación funciona de la siguiente manera:

Se producen cuatro movimientos para transportar la basura desde la tolva hasta el interior del contenedor recolector para su compactación:

1 Avance

Los cilindros de la placa de presión lo elevan.

2 Retroceso

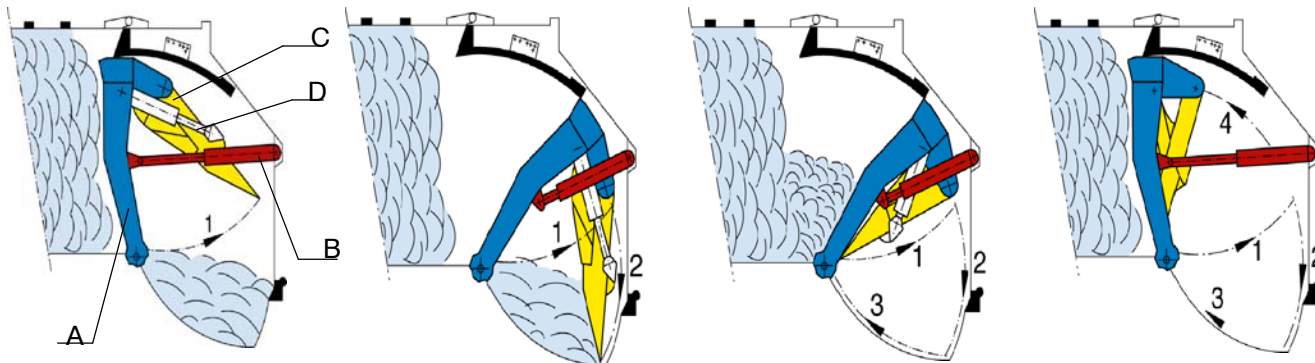
Los cilindros del yugo hacen retroceder el yugo.

3 Vaciado

Los cilindros de la placa de presión tiran de ella en dirección del yugo.

4 Compactación

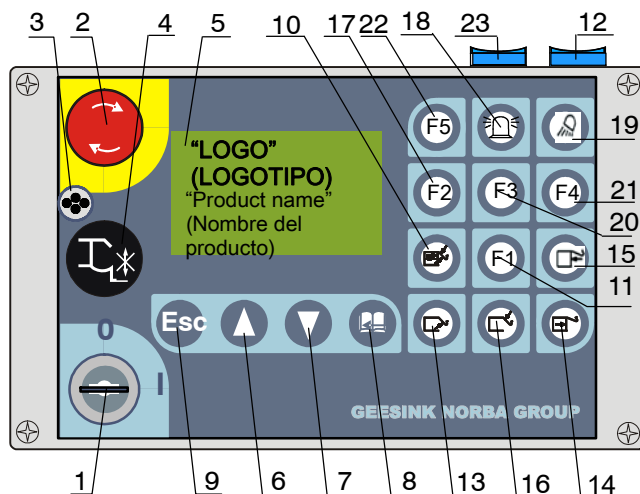
Los cilindros del yugo empujan el yugo hacia atrás.



CONTENEDOR RECOLECTOR / COMPUERTA DEL GPM III V

3.5. Panel de control de la cabina (CCB)

El puesto de control de la cabina (CCB) sirve para accionar todas las funciones, aparte de las del mecanismo de compactación y del elevador. El CCB se encuentra dentro de la cabina y se compone de los siguientes elementos:



1 El interruptor de alimentación general (1) con llave sirve para activar o desactivar los controles y mandos del contenedor recolector.

2 El botón de parada de emergencia (2) sirve para detener inmediatamente todas las funciones y activar el zumbador.

3 El zumbador (3), que puede emitir los siguientes sonidos:

- un sonido intermitente si se acciona el botón de emergencia o el botón de rescate.
- un sonido continuo si se acciona el botón de aviso para una comunicación entre el conductor y el operario.
- un sonido intermitente rápido en caso de una advertencia o error.

Las advertencias y errores se indican asimismo en la pantalla.

4 El botón de seguridad de anulación de los estribos (4) anula los dispositivos de seguridad de los estribos. Al pulsar este botón, mientras funcionen los estribos, en caso de situaciones de emergencia en el tráfico, todas las limitaciones de conducción aplicables al vehículo se anulan. También se desactivan el mecanismo de compactación y el elevador. Para reactivar el mecanismo, primero debe desbloquearse el botón girándolo a la derecha. En los vehículos de recogida sin estribos, este botón está inactivo.

Observación: Después de desenclavar el botón de anulación de seguridad de los estribos, se activa un tiempo de retardo de 300 segundos minutos antes de que el mecanismo de compactación y el elevador empiecen a funcionar de nuevo.

5 En la pantalla (5) aparecen las opciones del menú. Después de poner en marcha el sistema, la pantalla (5) muestra la pantalla de inicio. Después de 20 segundos aparece la pantalla de estado y es posible ver el menú. Consulte el apartado 24.2. para obtener información sobre la estructura del menú.

6 Botón arriba (6), para subir a través del menú.

7 Botón abajo (7), para bajar a través del menú.

8 Botón aceptar (8), para confirmar la selección.

9 El botón de escape (9), para salir del menú y borrar códigos de error.

10 El botón de selección (10) para desactivar el modo compactación y activar el modo descarga. En el modo descarga, el botón está encendido.

CONTENEDOR RECOLECTOR / COMPUERTA DEL GPM III V

11 Los botones selectores F1 (11) sirven para elegir entre la descarga de los residuos por medio de los botones en el CCB o la descarga de residuos por medio de los botones de control en el contenedor recolector. El botón (11) se enciende durante la descarga de residuos por medio de los botones en el CCB.

12 El botón HTR (12) es un botón "Hold To Run" (Mantener Pulsado para Funcionar) en combinación con el botón (13) o (16). (Opcional)

13 Botón (13) para subir la compuerta. El botón debe utilizarse junto con el botón HTR (12).

14 Botón (14), para mover hacia fuera el conjunto placa de contrapresión / eyección para la descarga de la basura.

15 Botón (15), se utiliza con fines de mantenimiento, para mover la placa combinada de contrapresión / eyección hacia el interior del contenedor recolector.

16 Botón (16) para bajar la compuerta. El botón debe utilizarse junto con el botón HTR (12).

17 Botón de selección F2 (17), para apagar el zumbador exterior de la conducción en marcha atrás (opcional).

18 Botón de selección (18), para activar o desactivar la(s) luz(es) de destellos.

19 Botón de selección (19), para activar o desactivar el (los) foco(s) de trabajo.

20 El botón F3 (20) no tiene ninguna función.

21 El botón F4 (21) no tiene ninguna función.

22 El botón F5 (22) no tiene ninguna función.

23 El botón HTR (23) sirve para activar la posición de conducción del elevador. (Opcional)

Pantalla de estado

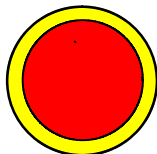
Visión general de las posiciones y explicación de los posibles pictogramas.

Pictograma	Explicación
	La compuerta no está enclavada
	Indicación de que el contenedor recolector está lleno
	El pulsador de parada de emergencia está activado
	Nivel de aceite bajo
	Temperatura del aceite elevada
	Carga elevada sobre el eje
	La PTO (toma de fuerza) no está activa
	El mecanismo de compactación está bloqueado
	Tiempo de retardo del mecanismo de compactación (el pictograma se ilumina intermitentemente)
	Estribos activados
	Es necesario activar los estribos (el pictograma se ilumina intermitentemente)
	Anulación de las seguridades de los estribos
	Tiempo de retardo del estribo activado (el pictograma se ilumina intermitentemente)

CONTENEDOR RECOLECTOR / COMPUERTA DEL GPM III V

3.6. Función de parada de emergencia y botón de aviso

El **botón de parada de emergencia (rojo con amarillo)** interrumpe de inmediato todas las operaciones. Al accionarlo, se escucha claramente dentro de la cabina una señal de emergencia (un sonido intermitente). Mientras esté activado el botón de parada de emergencia, sólo podrá accionarse el botón de desbloqueo. Desactive el botón tirando de él.



¡Observación!

La puerta del contenedor recolector forma parte del circuito de parada de emergencia eléctrico. Esto significa que si todos los botones de parada de emergencia están desactivados (tirados hacia afuera) y la puerta del contenedor recolector no está correctamente cerrada, ninguna de las funciones se encuentra activa.

El **botón de aviso** sirve para enviar una señal al conductor de la cabina. El sonido es distinto al de la señal del botón de parada de emergencia. Este botón puede ser utilizado por el o los operarios para establecer una comunicación con el conductor.



3.7. Mandos de la compuerta

Los mandos de la compuerta sirven para subir la compuerta, descargar los residuos, bajar y bloquear la compuerta. Los paneles de control de la compuerta se encuentran en el contenedor recolector en el lado del conductor.

El **botón abrir compuerta** sirve para subir la compuerta. Al estar totalmente subida, el mecanismo de compactación automáticamente efectúa un ciclo para limpiar la compuerta. Para efectuar descargas en zonas bajas, el contenedor recolector se puede equipar con un segundo botón de apertura de la compuerta y un botón de limpieza de la compuerta. Al accionar el botón de apertura de la compuerta adicional, se abrirá la compuerta hasta una altura limitada. Si se accionan los dos botones de apertura de la compuerta, la compuerta se abrirá por completo.



El **botón de limpieza manual** se utiliza para activar el mecanismo de compactación para limpiar la tolva mientras la compuerta esté abierta y antes de expulsar los residuos.



El **botón descargar residuos** hace avanzar el conjunto placa de contrapresión / eyección para vaciar el contenedor recolector.



CONTENEDOR RECOLECTOR / COMPUERTA DEL GPM III V

El **botón de retroceso** hace retroceder el conjunto placa de contrapresión / eyección.



Los dos botones para bajar la compuerta se deben accionar simultáneamente hasta que la compuerta se haya bloqueado completamente.



El **botón de desbloqueo (amarillo)** interrumpe inmediatamente todas las operaciones e invierte el movimiento del mecanismo de compactación, permitiendo al (a los) operario(s) eliminar cualquier producto atascado. Al accionarlo, dentro de la cabina se oye claramente una señal de emergencia.



Observación:

Tras utilizar el botón de desbloqueo, se activa un tiempo de retraso de 30 segundos antes de que el mecanismo de compactación y el elevador empiecen a funcionar de nuevo.

El **botón de encendido de un solo ciclo (verde)** hará que el mecanismo de compactación efectúe un ciclo. Con la rampa en la posición inferior, el botón debe pulsarse manualmente durante el movimiento de introducción.

¡Observación!

En el caso de un elevador GCB 1000 II Splitift, el botón de arranque del ciclo simple hará que el mecanismo de compactación inicie una serie de ciclos programados en el CCB.



El **botón de inicio de ciclo continuo (verde)** hará que el mecanismo de compactación realice una serie de ciclos hasta que sea interrumpido por otra operación.

(Este botón no está disponible en el elevador GCB 1000 II Splitift ni en el elevador GCB 1000 S3).



El **botón de compactación**. Al accionar el mecanismo de compactación durante el movimiento de retroceso, este pasará al movimiento de vaciado. Este botón puede utilizarse al compactar una gran cantidad de residuos (desguace).

(Este botón no está disponible en el elevador Splitift GCB 1000 II).



CONTENEDOR RECOLECTOR / COMPUERTA DEL GPM III V

3.8. Estribos en combinación con asideros (opcional)

Los estribos se utilizan como lugar donde el o los operarios pueden estar de pie durante la ruta de recogida de residuos, y pueden abatirse cuando no estén en uso. Los estribos están montados a ambos lados, debajo de la compuerta.

Los asideros sirven para que el o los operarios puedan agarrarse durante la ruta. Los asideros se encuentran a ambos lados de la parte trasera de la compuerta.

Se recomienda abatir los estribos cuando no estén en uso.

3.9. Sistema de cámaras

El sistema de cámaras proporciona al conductor una visión general del sistema y las inmediaciones mientras se encuentra en funcionamiento. El sistema consta de 1 monitor dentro de la cabina y 1 cámara situada en la parte trasera del vehículo. Por favor, consulte el manual del sistema de cámaras para información más pormenorizada.

3.9.1. Manejo del teclado en caso de 3 MM.

El monitor reacciona a la intensidad de la luz durante el día y la noche. Por tanto, no cubra el sensor óptico (1).

No es posible modificar la configuración del sistema de cámara (con software versión V2.1.6).

¡Observación!

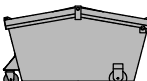
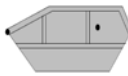
LOS OBJETOS EN EL MONITOR PUEDEN ESTAR MÁS CERCA DE LO QUE PARECEN



ELEVADORES

4. Elevadores

4.1.Relación de elevadores / contenedores

									
	EN 840-1 120L-400L	EN 840-2 500L-770L	EN 840-2 1000L-1200L	EN 840-3 770L-1300L	EN 840-4 750L-1600L	EN12574-1 2500L- 4500L	EN12574-1 2500L- 5000L	prEN13071 < 5000L	SKIP 4-8 m³
GCB1000 S3	✓	✓	■	■	■	✗	✗	✗	✗
GCB1000 II SPLIT	✓	✓	■	■	■	✗	✗	✗	✗
GEC 2510	✓	✓	■	■	■	✗	✓ Tipo 1 ó 2	✗	✗
GHC 2510	✓	✓	■	■	■	✓ Tipo 3	✗	✗	✗
Grúa KT 1 con canalón	✗	✗	✗	✗	✗	✗	✗	✓	✗
Grúa KT 2 con canalón	■	■	■	■	■	✗	✗	✓	✗
Trade/L200	✓	✓	■	■	✗	✗	✗	✗	✗
SKIP/Winch L600	✗	✗	✗	✗	✗	✗	✗	✗	✓

✓ = Estándar

■ = Opcional

✗ = La manipulación no es posible

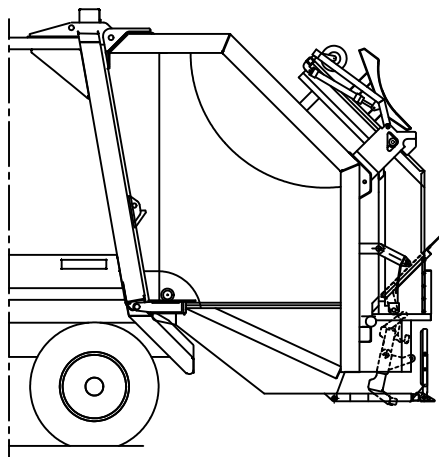
ELEVADOR GCB 1000 S3

5. Elevador GCB 1000 S3

5.1. Descripción y funciones del producto

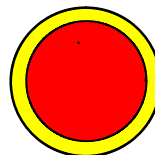
El GCB 1000 S3 se compone de 1 peine, 1 o 2 conjuntos de brazos adaptadores (ambos opcionales) y 1 rampa colocada en la parte posterior de la compuerta. 2 guías cubiertas (opcionales) y 2 recogedores de contenedores están colocados en la parte superior de la compuerta.

Con la rampa bajada, el GCB 1000 S3 manipula las bolsas y los residuos sueltos y voluminosos. Los cubos de 2 ruedas se manipulan manualmente por medio del peine. Los contenedores de 4 ruedas se manipulan manualmente por medio del peine y los brazos adaptadores opcionales.

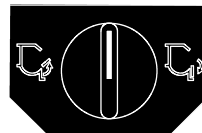


Los paneles de control del elevador GCB 1000 S3 se encuentran en la parte trasera de la compuerta a ambos lados del vehículo.

El botón de parada de emergencia (rojo con amarillo) interrumpe de inmediato todas las operaciones. Al accionarlo, se escucha claramente dentro de la cabina una señal de emergencia (un sonido intermitente). Mientras esté activado el botón de parada de emergencia, sólo podrá accionarse el botón de desbloqueo. Desactive el botón tirando de él.

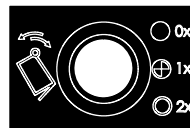


El selector para subir/bajar la rampa (opcional) se utiliza para subir o bajar la rampa.



El botón selector Agitar.

- Luz apagada (en el botón) = Sin agitar.
- Luz intermitente (en el botón) = Agitar una vez.
- Luz encendida de forma continua (en el botón) = Agitar dos veces.



ELEVADOR GCB 1000 S3

El botón selector abretapas / sujetacontenedores

Posibilidad de manipular:

contenedor de 4 ruedas con **tapadera redonda**; (1).

Contenedores de 4 ruedas con **tapadera plana**; (2) .

Para manipular contenedores de 4 ruedas con **tapadera redonda** pulse el botón y compruebe si el **abretapas** se coloca en la "**posición de trabajo**"

La luz en el botón está **iluminada**.

Para manipular contenedores de 4 ruedas con tapadera plana pulse de nuevo el botón y compruebe si el **abretapas** se sitúa en la "**posición de descanso**" y el sujetacontenedores en la segunda posición.

La luz en el botón está **apagada**.



¡Observación!

- **Brazos Din desplegados:**
Posibilidad de abretapas o 2a posición sujetacontenedores
- **Brazos adaptadores Bammens Geesink desplegados:**
Botón selector abretapas / sujetacontenedores no activo

El botón de encendido de un solo ciclo (verde) hará que el mecanismo de compactación efectúe un ciclo. Con la rampa en la posición inferior, el botón debe pulsarse manualmente durante el movimiento de introducción.



El botón subir (azul pálido) sube el elevador al pulsarlo (función Mantener pulsado para hacer funcionar).

Al accionar de forma continuada este botón, el contenedor se agitará en la posición superior, hasta soltar el botón (únicamente en el caso de cubos de 2 ruedas).



El botón bajar (azul oscuro) hace que el elevador baje.



El botón del zumbador sirve para enviar una señal al conductor de la cabina. El sonido es distinto al de la señal de emergencia. Este botón puede ser utilizado por el o los operarios para establecer una comunicación con el conductor.

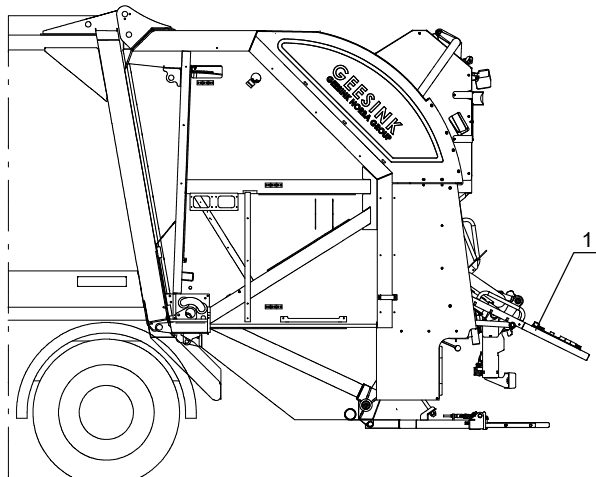


ELEVADOR GCB 1000 II SPLITLIFT

6. Elevador GCB 1000 II Splitlift

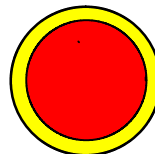
6.1. Descripción y funciones

El GCB 1000 II Splitlift se compone de 2 peines, 1 o 2 conjuntos de brazos adaptadores (ambos opcionales), 2 estribos de seguridad y 1 rampa colocada en la parte posterior de la compuerta. 2 guías cubiertas (opcionales) y 2 recogedores de contenedores están colocados en la parte superior de la compuerta. Con la rampa bajada, el GCB 1000 II Splitlift manipula las bolsas y los residuos sueltos y voluminosos. Los cubos de 2 ruedas se manipulan de forma semiautomática por medio del peine. Los contenedores de 4 ruedas se manipulan manualmente por medio del peine y los brazos adaptadores opcionales.

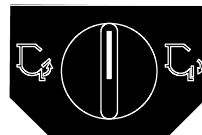


Los paneles de control (1) del GCB 1000 II Splitlift se encuentran en los estribos de seguridad en la parte trasera de la compuerta a ambos lados del vehículo.

El botón de parada de emergencia (rojo con amarillo) interrumpe de inmediato todas las operaciones. Al accionarlo, se escucha claramente dentro de la cabina una señal de emergencia (un sonido intermitente). Mientras esté activado el botón de parada de emergencia, sólo podrá accionarse el botón de desbloqueo. Desactive el botón tirando de él.

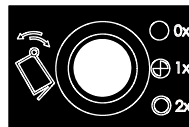


El selector para subir/bajar la rampa (opcional) se utiliza para subir o bajar la rampa.



El botón selector agitar.

- Luz apagada (en el botón) = Sin agitar.
- Luz intermitente (en el botón) = Agitar una vez.
- Luz encendida de forma continua (en el botón) = Agitar dos veces.



ELEVADOR GCB 1000 II SPLITLIFT

El botón selector guía de la cubierta / retención de contenedor

Posibilidad de manipular:

contenedor de 4 ruedas **tapaderas redondas**; (1).

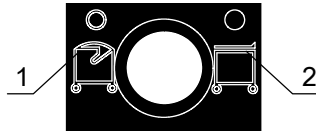
Contenedores de 4 ruedas con **tapaderas planas**; (2) .

Para manipular contenedores de 4 ruedas con **tapaderas redondas** pulse el botón y compruebe si la **guía de la cubierta** se coloca en la "**posición de trabajo**".

La luz en el botón está **iluminada**.

Para manipular contenedores de 4 ruedas con **tapaderas planas** pulse de nuevo el botón y compruebe si la **guía de la cubierta** se sitúa en la "**posición de descanso**" y el retenedor del contenedor en la segunda posición.

La luz en el botón está **apagada**.



¡Observación!

- **Bastidores elevadores no acoplados:**
Siempre el retenedor del contenedor
- **Bastidores elevadores acoplados:**
Posibilidad de guía de la cubierta o 2a posición retenedor del contenedor
- **Brazos Din desplegados:**
Posibilidad de guía de la cubierta o 2a posición retenedor del contenedor
- **Brazos adaptadores Bammens Geesink desplegados:**
Botón selector guía de la cubierta / retenedor del contenedor no activo

El botón de encendido de un solo ciclo (**verde**) hará que el mecanismo de compactación efectúe un ciclo. Con la rampa en la posición inferior, el botón debe pulsarse manualmente durante el movimiento de introducción.



El botón subir (**azul pálido**) sube el elevador al pulsarlo (función Mantener pulsado para hacer funcionar).

Al accionar de forma continuada este botón, el contenedor se agitará en la posición superior, hasta soltar el botón (únicamente en el caso de cubos de 2 ruedas).



El botón bajar (**azul oscuro**) hace que el elevador baje.

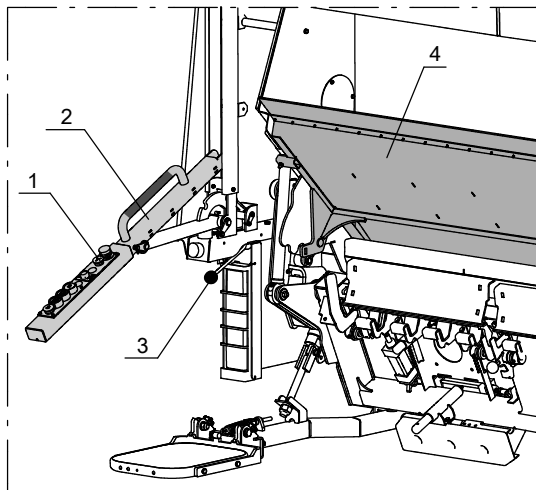


El botón del zumbador sirve para enviar una señal al conductor de la cabina. El sonido es distinto al de la señal de emergencia. Este botón puede ser utilizado por el o los operarios para establecer una comunicación con el conductor.



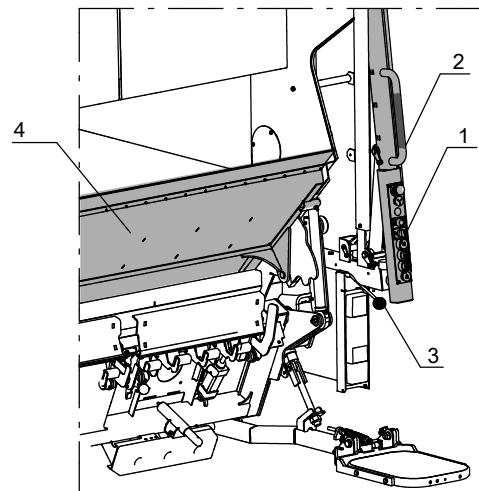
ELEVADOR GCB 1000 II SPLITLIFT

Función de los estribos de seguridad



Con los dos estribos de seguridad (2) plegados hacia afuera y bloqueados con la palanca (3) y con la rampa (4) hacia arriba, los contenedores de 2 ruedas se pueden subir automáticamente mediante el peine.

Los contenedores de 4 ruedas se pueden subir parcialmente mediante el peine (subida del contenedor asistida) y, a continuación, se deben cargar manualmente.



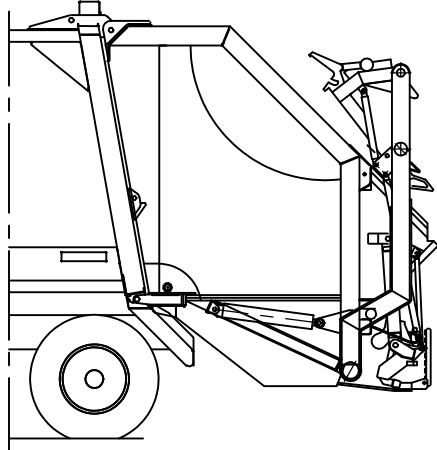
Con uno de los dos estribos de seguridad (2) plegado hacia dentro y bloqueado con la palanca (3) y la rampa (4) hacia arriba, los contenedores de 2 y 4 ruedas se pueden cargar con el peine o con los brazos elevadores sólo manualmente.

ELEVADOR GEC 2510

7. Elevador GEC 2510

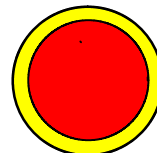
7.1. Descripción y funciones

El GEC 2510 es en realidad 2 elevadores combinados en la compuerta, lo que hace posible manipular los cubos mediante el peine y los contenedores mediante los elevadores. El GEC 2510 se compone de 2 brazos elevadores ETB, 1 peine con ventosas del contenedor, 1 o 2 conjuntos de brazos adaptadores (ambos opcionales) y 1 rampa colocada en la parte posterior de la compuerta. 2 guías de cubierta (opcionales) están colocadas en la parte superior de la compuerta. Con la rampa bajada, el GEC 2510 manipula las bolsas y los residuos sueltos y voluminosos. Los cubos de 2 ruedas se manipulan manualmente por medio del peine. Los contenedores de 4 ruedas se manipulan manualmente por medio del peine y los brazos adaptadores opcionales. Los contenedores Euro se manipulan automáticamente mediante los brazos elevadores ETB.

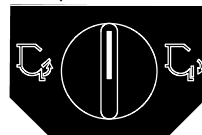


Los paneles de control del elevador GEC 2510 se encuentran en la parte trasera de la compuerta en el lado de la acera y/o el del conductor del vehículo y en la parte posterior de los brazos elevadores ETB.

El botón de parada de emergencia (rojo con amarillo) interrumpe de inmediato todas las operaciones. Al accionarlo, se escucha claramente dentro de la cabina una señal de emergencia (un sonido intermitente). Mientras esté activado el botón de parada de emergencia, sólo podrá accionarse el botón de desbloqueo. Desactive el botón tirando de él.



El selector para subir/bajar la rampa (opcional) se utiliza para subir o bajar la rampa.

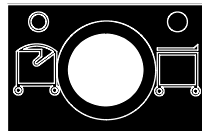


El botón selector guía de la cubierta.

El botón selector sirve para manipular contenedores de 4 ruedas con **tapaderas planas** o contenedores de 4 ruedas con **tapaderas redondas**.

Para manipular contenedores de 4 ruedas con **tapaderas redondas** pulse el botón y compruebe si la **guía de la cubierta** se coloca en la **posición de trabajo**. La luz en el botón está **iluminada**.

Para manipular contenedores de 4 ruedas con **tapaderas planas** pulse de nuevo el botón y compruebe si la **guía de la cubierta** se coloca en la **posición de descanso**. La luz en el botón está **apagada**.



ELEVADOR GEC 2510

El botón subir (azul pálido) sube el elevador al pulsarlo (función Mantener pulsado para hacer funcionar).

Al accionar de forma continuada este botón, el contenedor se agitará en la posición superior, hasta soltar el botón (únicamente en el caso de cubos de 2 ruedas).



El botón bajar (azul oscuro) hace que el elevador baje.



El botón del zumbador sirve para enviar una señal al conductor de la cabina. El sonido es distinto al de la señal de emergencia. Este botón puede ser utilizado por el o los operarios para establecer una comunicación con el conductor.



El selector del elevador (sólo cuando no está equipado con estribos) se utiliza para elegir entre el funcionamiento de los 2 elevadores.

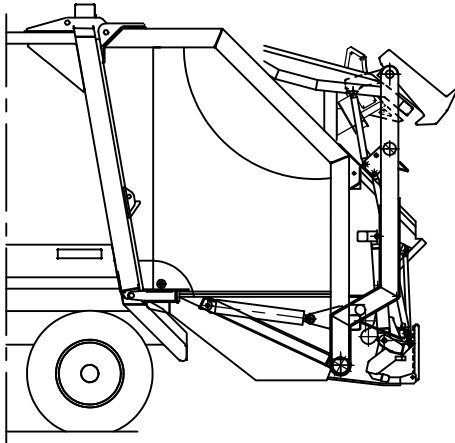


ELEVADOR GHC 2510

8. Elevador GHC 2510 en caso de estar disponible como EuroVim

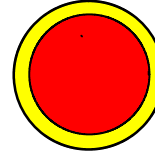
8.1. Descripción y funciones

El GHC 2510 es en realidad 2 elevadores combinados en la compuerta, lo que hace posible manipular los cubos mediante el peine y los contenedores mediante los elevadores. El GHC 2510 se compone de 2 brazos elevadores HKE, 1 peine con ventosas del contenedor, 1 o 2 conjuntos de brazos adaptadores (ambos opcionales) y 1 rampa colocada en la parte posterior de la compuerta. 2 guías de cubierta (opcionales) están colocadas en la parte superior de la compuerta. Con la rampa bajada, el GHC 2510 manipula las bolsas y los residuos sueltos y voluminosos haciendo descender la rampa. Los cubos de 2 ruedas se manipulan manualmente por medio del peine. Los contenedores de 4 ruedas se manipulan manualmente por medio del peine y los brazos adaptadores opcionales. Los contenedores HKE se manipulan automáticamente mediante los brazos elevadores ETB.

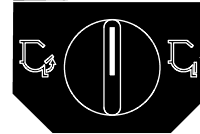


Los paneles de control del elevador GHC 2510 se encuentran en la parte trasera de la compuerta en el lado de la acera y/o el del conductor del vehículo y en la parte posterior de los brazos elevadores HKE.

El botón de parada de emergencia (rojo con amarillo) interrumpe de inmediato todas las operaciones. Al accionarlo, se escucha claramente dentro de la cabina una señal de emergencia (un sonido intermitente). Mientras esté activado el botón de parada de emergencia, sólo podrá accionarse el botón de desbloqueo. Desactive el botón tirando de él.



El selector para subir/bajar la rampa (opcional) se utiliza para subir o bajar la rampa.



ELEVADOR GHC 2510

El botón selector guía de la cubierta.

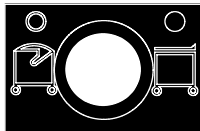
El botón selector sirve para manipular contenedores de 4 ruedas con **tapaderas planas** o contenedores de 4 ruedas con **tapaderas redondas**.

Para manipular contenedores de 4 ruedas con **tapaderas redondas** pulse el botón y compruebe si la **guía de la cubierta** se coloca en la **"posición de trabajo"**.

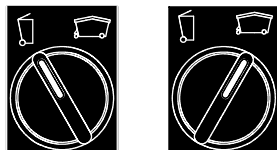
La luz en el botón está **iluminada**.

Para manipular contenedores de 4 ruedas con **tapaderas planas** pulse de nuevo el botón y compruebe si la **guía de la cubierta** se coloca en la **"posición de descanso"**.

La luz en el botón está **apagada**.



El **selector del elevador** sirve para elegir entre el funcionamiento de los 2 elevadores.



El **botón subir (azul pálido)** sube el elevador al pulsarlo (función Mantener pulsado para hacer funcionar).

Al accionar de forma continuada este botón, el contenedor se agitará en la posición superior, hasta soltar el botón (únicamente en el caso de cubos de 2 ruedas).



El **botón bajar (azul oscuro)** hace que el elevador baje.



El **botón del zumbador** sirve para enviar una señal al conductor de la cabina. El sonido es distinto al de la señal de emergencia. Este botón puede ser utilizado por el o los operarios para establecer una comunicación con el conductor.

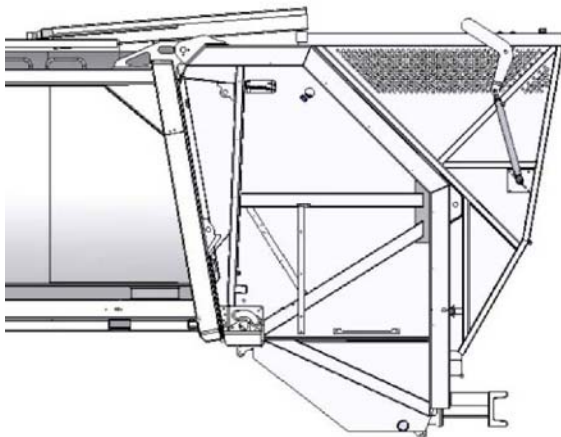


ELEVADOR KT1

9. KT1

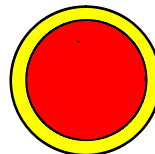
9.1.Descripción y funciones

El KT1 se compone de una grúa colocada entre la cabina y el contenedor recolector. Un canalón en la compuerta y 1 rampa colocada en la parte posterior de la compuerta. Con la rampa bajada, el KT1 manipula las bolsas y los residuos sueltos y voluminosos. Los contenedor de recogida (en superficie o subterráneos) se manipulan manualmente mediante la grúa.

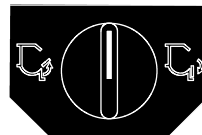


Los paneles de mando del KT1 se encuentran en la parte trasera de la compuerta en el lado de la acera y/o el del conductor del vehículo.

El botón de parada de emergencia (rojo con amarillo) interrumpe de inmediato todas las operaciones. Al accionarlo, se escucha claramente dentro de la cabina una señal de emergencia (un sonido intermitente). Mientras esté activado el botón de parada de emergencia, sólo podrá accionarse el botón de desbloqueo. Desactive el botón tirando de él.



El selector para subir/bajar la rampa (opcional) se utiliza para subir o bajar la rampa.



El pulsador para activar/desactivar la grúa se utiliza para activar o desactivar la grúa. Si el testigo está "encendido", la grúa está en servicio.



ELEVADOR KT1

Las funciones de control remoto de la grúa dependen de la configuración de la misma. Posibles funciones a distancia son:

- El **selector para cerrar las tapas** sirve para cerrar las tapas de los contenedores.
- El **selector para iniciar la compactación** sirve para poner en marcha el mecanismo de **compactación (dos ciclos)**
- El **selector para abrir la compuerta** sirve para abrir la compuerta.

El **botón del zumbador** sirve para enviar una señal al conductor de la cabina. El sonido es distinto al de la señal de emergencia. Este botón puede ser utilizado por el o los operarios para establecer una comunicación con el conductor.

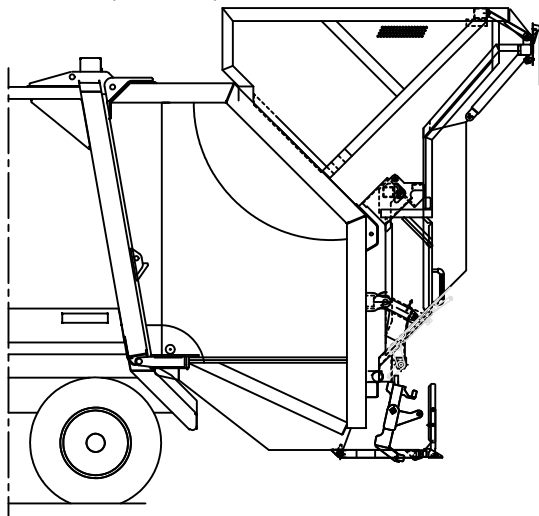


ELEVADOR KT2

10. KT2, en combinación con GCB 1000II Splitlift

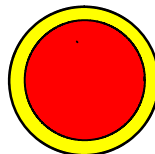
10.1. Descripción y funciones

El KT2 se compone de una grúa colocada entre la cabina y el contenedor recolector. Un canalón con tabique trasero móvil y una rampa colocada en la parte posterior de la compuerta. Con la rampa bajada, el KT2 manipula las bolsas y los residuos sueltos y voluminosos. Los contenedores de recogida (en superficie o subterráneos) se manipulan manualmente mediante la grúa. El KT2 se utiliza en combinación con el elevador GCB 1000 II Splitlift. De este modo, se pueden manipular cubos de 2 ruedas de forma manual o por medio del peine. Los contenedores de 4 ruedas pueden manipularse manualmente por medio del peine a través de los brazos adaptadores opcionales.

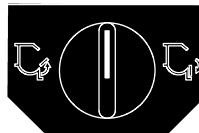


Los mandos del elevador KT2 se encuentran en la parte trasera de la compuerta en el lado de la acera y/o el del conductor del vehículo.

El botón de parada de emergencia (rojo con amarillo) interrumpe de inmediato todas las operaciones. Al accionarlo, se escucha claramente dentro de la cabina una señal de emergencia (un sonido intermitente). Mientras esté activado el botón de parada de emergencia, sólo podrá accionarse el botón de desbloqueo. Desactive el botón tirando de él.



El selector para subir/bajar la rampa (opcional) se utiliza para subir o bajar la rampa.



El botón del zumbador sirve para enviar una señal al conductor de la cabina. El sonido es distinto al de la señal de emergencia. Este botón puede ser utilizado por el o los operarios para establecer una comunicación con el conductor.



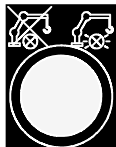
ELEVADOR KT2

El **selector del muro posterior** se utiliza para mover el muro posterior hacia dentro o hacia fuera. El interruptor selector tiene una función "mantener pulsado para funcionar".



El **pulsador para activar/desactivar la grúa** se utiliza para activar o desactivar la grúa. Si el testigo está "ENCENDIDO", la grúa está activada. Mientras la grúa esté activada y el tabique trasero esté abierto, el testigo del botón estará "parpadeando".

Si el testigo está "APAGADO", la grúa está desactivada.



Las funciones de control remoto de la grúa dependen de la configuración de la misma. Posibles funciones a distancia son:

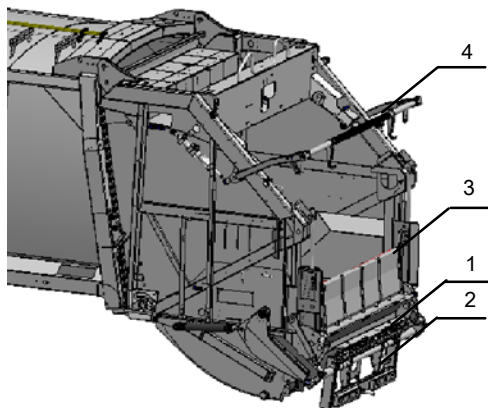
- El **selector para cerrar las tapas** sirve para cerrar las tapas de los contenedores.
- El **selector para iniciar la compactación** sirve para poner en marcha el mecanismo de **compactación (dos ciclos)**
- El **selector para abrir la compuerta** sirve para abrir la compuerta.

Para las funciones de control del GCB 1000 II Splitlift , véase la sección 6.1.

ELEVADOR TRADE BINLIFT L200

11. Elevador Trade binlift L200

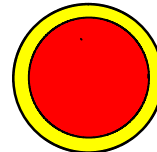
El elevador Trade binlift L200 se compone de 1 peine (1), 1 conjunto de brazos adaptadores (opcionales) (2) y 1 rampa (3) colocada en la parte posterior de la compuerta. El sujetaccontenedores (de serie) y el abretapas (opcionales) (4) están montados en la parte superior de la compuerta. Con la rampa bajada, el Trade binlift L200 manipula las bolsas y los residuos sueltos y voluminosos. Con la rampa hacia arriba, los cubos de 2 y 4 ruedas en los tamaños de 120-1100 litros, según las normas EN 840-1, EN 840-2, EN 840-3, se manipulan manualmente por medio del peine y los brazos adaptadores opcionales, a excepción de los cubos de más de 1100 litros. La capacidad de elevación máxima es de 800 kg. Durante la carga, no sitúe contenedores de 2 ruedas de tamaños diferentes para evitar que el contenedor pequeño pase por debajo del sujetaccontenedores en lugar de ser recogido por el mismo.



Los paneles de control del elevador Trade binlift L200 se encuentran en la parte trasera de la compuerta a ambos lados del vehículo.

11.1.Descripción y funciones

El botón de parada de emergencia (rojo con amarillo) interrumpe de inmediato todas las operaciones. Al accionarlo, se escucha claramente dentro de la cabina una señal de emergencia (un sonido intermitente). Mientras esté activado el botón de parada de emergencia, sólo podrá accionarse el botón de desbloqueo. Desactive el botón tirando de él.



El botón del zumbador sirve para enviar una señal al conductor de la cabina. El sonido es distinto al de la señal de emergencia. Este botón puede ser utilizado por el o los operarios para establecer una comunicación con el conductor.



ELEVADOR TRADE BINLIFT L200

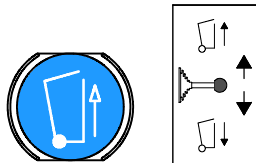
El botón de inicio de ciclo continuo (verde) hará que el mecanismo de compactación realice una serie de ciclos hasta que sea interrumpido por otra operación o al pulsar de nuevo el botón. El número de ciclos puede ajustarse en el puesto de control de la cabina.



El botón subir (símbolo azul pálido descrito a continuación a la derecha) hace subir el elevador pulsándolo (función Mantener pulsado para hacer funcionar)

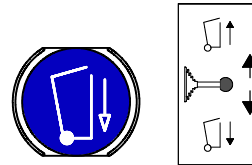
Si se pulsa de forma continuada este botón, el contenedor se agitará en la posición superior, hasta que se suelte el botón (únicamente en el caso de contenedores de 2 ruedas).

Al mover el joystick (símbolo descrito a continuación a la derecha, opcional por desarrollar) hacia arriba, el elevador sube. La velocidad de subida es proporcional al movimiento del joystick. Al accionar de forma continuada el joystick, el contenedor se agitará en la posición superior, hasta soltar el joystick (únicamente en el caso de contenedores de 2 ruedas).



Al pulsar el botón bajar (símbolo azul oscuro descrito a continuación a la izquierda), el elevador baja (mantener pulsado para hacer funcionar).

Al mover el joystick hacia abajo (símbolo descrito a continuación a la derecha, opcional por desarrollar) hacia arriba, el elevador baja. La velocidad de bajada es proporcional al movimiento del joystick.

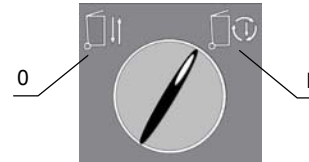


El dispositivo opcional Bin assist / autogrip (lado derecho del vehículo) detecta cuando el contenedor se presiona contra el o los balancines de mando.

En este momento, el contenedor se eleva hacia una posición específica y después debe manipularse manualmente con los botones o el joystick.

En la posición "0" la función Bin assist no está activada.

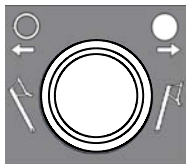
En la posición "I" la función Bin assist está activada.



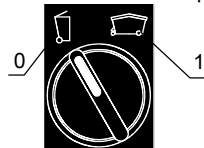
ELEVADOR TRADE BINLIFT L200

Se utiliza el botón selector del sujetacontenedores para cambiar entre las diferentes posiciones del sujetacontenedores.

- Luz continuamente "encendida" (en el botón)
 - = sujetacontenedores en posición de trabajo para contenedores de 2 y 4 ruedas con tapadera plana y redonda manipulados en el peine, a excepción de contenedores de 4 ruedas con tapadera plana de 1000L y 1100L.
- Luz intermitente (en el botón)
 - = sujetacontenedores en 2ª posición (opcional), para manipular contenedores de 4 ruedas de 1000L y 1100L con tapadera plana manipulados en el peine.
- Luz "apagada" (en el botón)
 - = sujetacontenedores en posición de descanso.



El selector de elevadores (el caso del Trade binlift L200 en combinación con el Skip Lifter / Equipo montacargas L600) sirve para elegir entre el manejo de los 2 elevadores. Para manejar el Trade binlift L200, sitúe el selector en la posición "0". Para accionar el Skip Lifter / Equipo montacargas L600, sitúe el botón selector en la posición "1".

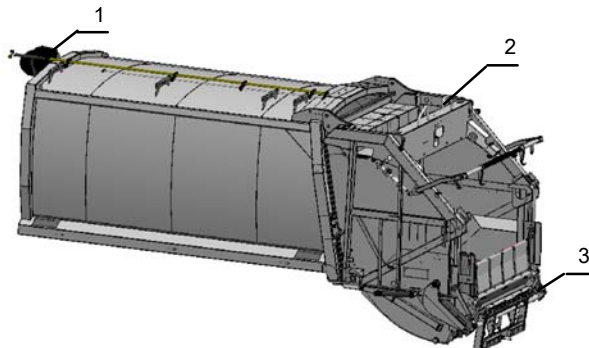


ELEVADOR SKIP LIFTER / Equipo montacargas L600

12. Skip Lifter / Equipo montacargas L600

El Skip Lifter / Equipo montacargas L600 está diseñado para vaciar grandes contenedores con un peso máximo de 4000 kg. El dispositivo montacargas consta de un montacargas hidráulico (1) en la parte delantera del contenedor colector. Una eslinga pasa por el techo del contenedor recolector y por encima de una guía (2). Al final de la eslinga, esta se divide en dos estrobo equipados cada uno con fijadores que se fijan a los anclajes correspondientes del contenedor. La barra de recogida delantera del contenedor se fija a los sujetaccontenedores (3). Estos sujetaccontenedores se ocupan asimismo de agitar el contenedor.

El equipo montacargas puede manipular grandes contenedores con una barra de recogida delantera estándar y una capacidad de 4 - 8 m³ (para las especificaciones, véase 12.1. Requisitos del contenedor).



Los paneles de control del elevador Skip Lifter / Equipo montacargas L600 se encuentran en la parte trasera de la compuerta a ambos lados del vehículo.

12.1. Requisitos del contenedor

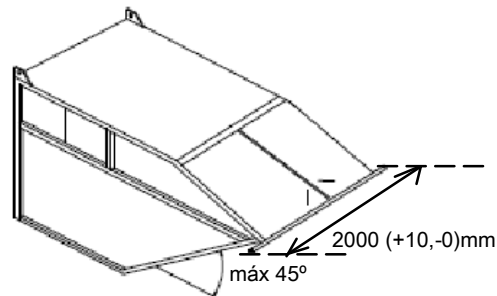
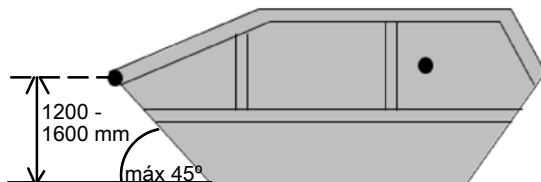
El Skip Lifter / Equipo montacargas L600 está concebido para el vaciado de grandes contenedores que cumplan los siguientes requisitos:

Tamaño: 4 - 8 m³

Altura desde el suelo hasta el eje de volcado: 1200 - 1600 mm

Distancia entre los ejes de volcado: 2000 (+10, -0) mm

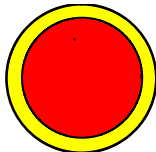
Ángulo de la parte delantera del contenedor con respecto al suelo: 45° máx.



ELEVADOR SKIP LIFTER / Equipo montacargas L600

12.2. Función de los botones

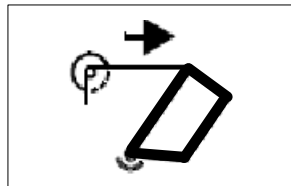
El botón de parada de emergencia (rojo con amarillo) interrumpe de inmediato todas las operaciones. Al accionarlo, se escucha claramente dentro de la cabina una señal de emergencia (un sonido intermitente). Mientras esté activado el botón de parada de emergencia, sólo podrá accionarse el botón de desbloqueo. Desactive el botón tirando de él.



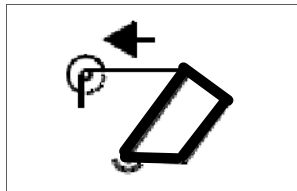
El botón del zumbador sirve para enviar una señal al conductor de la cabina. El sonido es distinto al de la señal de emergencia. Este botón puede ser utilizado por el o los operarios para establecer una comunicación con el conductor.



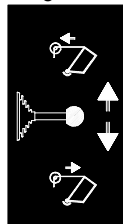
El botón Avanzar montacargas (negro con etiqueta) se utiliza para sacar la eslinga del montacargas.



El botón Recoger montacargas (negro con etiqueta) se utiliza para recoger la eslinga del montacargas.



El joystick (opcional por desarrollar) de avanzar/recoger montacargas se utiliza para sacar o recoger la eslinga del montacargas.

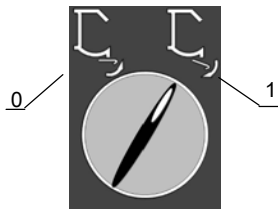


ELEVADOR SKIP LIFTER / Equipo montacargas L600

El pulsador Agitar Al accionar el botón Agitar, el agitador se cierra y desplaza el contenedor levemente hacia arriba. Al soltar el pulsador, el agitador se abre de nuevo, suelta el contenedor y este se desplazará levemente hacia abajo.

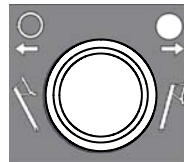


El botón selector Pata de apoyo se utiliza para subir (0) y bajar (1) la pata de apoyo. Asegúrese de tener levantada la pata de apoyo durante la conducción. Si no es así, se emitirá una advertencia en el panel de control de la cabina.



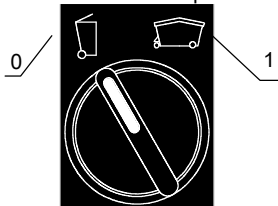
Se utiliza el botón selector del sujetaccontenedores para cambiar entre las diferentes posiciones del sujetaccontenedores.

- Luz continuamente “encendida” (en el botón)
= sujetaccontenedores en posición de trabajo para contenedores de 2 y 4 ruedas con tapadera plana y redonda manipulados en el peine, a excepción de contenedores de 4 ruedas con tapadera plana de 1000L y 1100L.
- Luz intermitente (en el botón)
= sujetaccontenedores en 2ª posición (opcional), para manipular contenedores de 4 ruedas de 1000L y 1100L con tapadera plana manipulados en el peine.
- Luz “apagada” (en el botón)
= sujetaccontenedores en posición de descanso en caso de utilizar el montacargas.

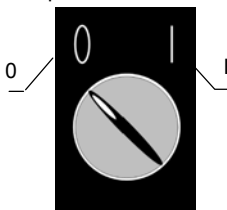


ELEVADOR SKIP LIFTER / Equipo montacargas L600

El interruptor selector del elevador (en caso de Trade Lifter / L200 en combinación con Skip Lifter / Equipo montacargas L600) se utiliza para seleccionar el manejo de entre los 2 elevadores. Para manejar el Trade Lifter L200, sitúe el selector en la posición "0". Para accionar el Skip Lifter / Equipo montacargas L600, sitúe el botón selector en la posición "1"

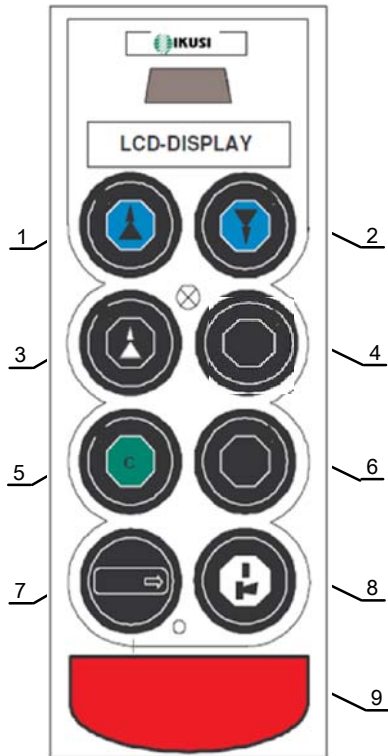


Se utiliza el botón selector del control remoto (opcional) para encender y apagar el control remoto. En la posición "0", el control remoto no está activado. En la posición "1", el control remoto está activado



ELEVADOR SKIP LIFTER / Equipo montacargas L600

12.3. Función del control remoto (opcional)



El **control remoto** se utiliza para manejar el Skip Lifter / Equipo montacargas L600 dentro de una determinada zona. El control remoto es inalámbrico y dispone de un receptor en el techo de la compuerta. El control remoto funciona únicamente en una determinada zona de trabajo. El receptor detecta cuando el operador con el control remoto se encuentra dentro de esta zona de trabajo. Únicamente dentro de esta zona, el operador dispone de una buena visión que le permite detectar si se ha producido un problema y actuar en consecuencia.

La función de los botones del control remoto:

- Botón 1: Para recoger la eslinga del montacargas. El botón debe utilizarse en combinación con el botón Validación / Mantener pulsado para hacer funcionar 8.
- Botón 2: Para sacar la eslinga del montacargas. El botón debe utilizarse en combinación con el botón Validación / Mantener pulsado para hacer funcionar 8.
- Botón 3: Agitar el contenedor
- Botón 4: Sin función.
- Botón 5: Para poner en marcha el mecanismo de compactación.
- Botón 6: Sin función.
- Botón 7: Interruptor selector para activar o desactivar el control remoto
- Botón 8: Botón Validación / Mantener pulsado para hacer funcionar, en combinación con el botón 1 y el botón 2.
- Botón 9: Detener inmediatamente todas las funciones.

ELEVADORES DE OTRAS COMPAÑÍAS

13. Elevadores de otras compañías

Para una descripción y las funciones de productos de otros fabricantes, consulte los documentos pertinentes de los mismos.

ELEVADORES DE OTRAS COMPAÑÍAS

MANEJO DEL CONTENEDOR RECOLECTOR

14. Manejo del contenedor recolector



¡ADVERTENCIA! Asegúrese de familiarizarse por completo con las advertencias relacionadas con el manejo antes de empezar a trabajar con la máquina.

14.1. Puesta en marcha de los controles y mandos del contenedor recolector

24 Asegúrese de que el contenedor recolector siga estando activado. Si no es así, sitúe el interruptor general (1) en la posición I. El contenedor recolector está activado si en la pantalla aparecen el LOGOTIPO y el Nombre del producto. El tiempo de puesta en marcha del sistema depende del número de módulos conectados al sistema. Por tanto, tarde unos segundos antes de poder accionar las funciones del contenedor recolector. 20 segundos después de poner en funcionamiento el contenedor recolector, aparecen una serie de pictogramas en la pantalla de estado. Estos pictogramas muestran una alarma o un estado.

25 Al activar un botón de emergencia (2), un botón rojo sobre un fondo amarillo, aparece el pictograma "Emergency stop active" (Parada de emergencia en funcionamiento) en la pantalla y se bloquea el funcionamiento del contenedor recolector. El zumbador emite un sonido claramente audible en la cabina. Sólo podrá accionarse el botón de desbloqueo (amarillo) del panel de la compuerta. El botón de emergencia del panel de control puede desbloquearse girándolo en el sentido de las flechas, mientras que para desbloquear los otros botones de emergencia deben tirarse hacia fuera.

26 El zumbador (3) emite los siguientes sonidos:

- un sonido intermitente si se acciona el botón de emergencia o el botón de rescate.
- un sonido continuo si se acciona el botón de aviso para una comunicación entre el conductor y el operario.
- un sonido intermitente rápido en caso de una advertencia o error. Las advertencias y errores se indican asimismo en la pantalla.

27 Al pulsar el botón de seguridad de anulación de los estribos (4), en caso de situaciones de emergencia en el tráfico, todas las limitaciones de conducción aplicables al vehículo se anulan. También se desactivan el mecanismo de compactación y el elevador. Para reactivarlos, primero debe soltar el botón. El siguiente pictograma aparece en la pantalla.



¡Observación!

Tras apagar el botón de seguridad de anulación de los estribos, se activa un tiempo de retraso de 5 minutos antes de que el mecanismo de compactación y el elevador empiecen a funcionar de nuevo. Sin los estribos, este botón está inactivo.



MANEJO DEL CONTENEDOR RECOLECTOR

14.1.1.Compactación de la basura

1 Haga que el mecanismo de compactación efectúe un solo ciclo. Con la rampa subida, pulse una vez el botón de un solo ciclo del mecanismo de compactación. Con la rampa bajada, debe accionarse el botón de un solo ciclo durante el movimiento de retroceso.



¡Observación!

En el caso de un elevador GCB 1000 II Splitlift, el botón de arranque del ciclo simple hará que el mecanismo de compactación inicie una serie de ciclos programados en el CCB.

2 Haga que el mecanismo de compactación efectúe un ciclo continuo. Con la rampa subida, pulse una vez el botón de inicio de ciclo continuo. Con la rampa bajada, debe accionarse el botón de inicio de ciclo continuo durante el movimiento de retroceso. (Este botón no está disponible en el elevador Splitlift GCB 1000 II).



3 El inicio del mecanismo de compactación de ciclo automático también se puede dirigir mediante el elevador. El mecanismo de compactación de ciclo automático rige únicamente para el GCB 1000 II Splitlift cuando se manipule contenedores de 2 ruedas y debe ajustarse en la configuración del CCB.

14.2.Descarga

14.2.1.Descarga por medio de los botones de control de los mandos del contenedor recolector

1 Pulse el botón de selección (1) para activar el modo descarga y pulse el botón de selección F1 (2) para descargar los residuos por medio de los botones de control en el contenedor recolector. Únicamente debe estar encendido el botón de selección (1). En este caso, el modo compactación está **inactivo**.



2 Accione el botón subir compuerta para desbloquear y abrir la compuerta. Pulse el botón hasta que la compuerta esté completamente abierta. Al soltar el botón subir compuerta, el mecanismo de compactación automáticamente efectúa un ciclo para limpiar la compuerta.



MANEJO DEL CONTENEDOR RECOLECTOR

3 Desbloquee y suba la compuerta limitada (opcional). Al accionar el botón de subida de la compuerta adicional, la compuerta subirá hasta una altura limitada. Mientras acciona el botón de limpieza de la compuerta, el mecanismo de compactación efectuará un ciclo para limpiar la compuerta.



4 Haga avanzar el conjunto placa de contrapresión / eyección. Accione el botón del conjunto placa de contrapresión / eyección hasta que el contenedor recolector esté totalmente vacío. Es recomendable esperar con la descarga hasta que la compuerta esté totalmente limpia.



Cierre de la compuerta

1 Accione los dos botones para hacer descender la compuerta simultáneamente. Baje la compuerta hasta el punto en el que el soporte de seguridad de la compuerta pueda moverse a la "posición de trabajo".



¡Observación!

El conjunto placa de contrapresión / eyección retrocederá unos 20 cm en el contenedor recolector antes de que inicie la bajada de la compuerta.

2 Baje la compuerta todavía más hasta que descansa en el soporte de seguridad.

3 Compruebe las superficies de cierre entre el contenedor recolector y la compuerta. Elimine los residuos de las superficies de cierre.

4 Suba la compuerta. Accione el botón de subida de la compuerta hasta que la compuerta esté separada del soporte de seguridad.



5 Coloque el soporte de seguridad en la posición de descanso.

6 Baje la compuerta. Accione los dos botones para hacer descender la compuerta simultáneamente. La compuerta está bloqueada correctamente si el número cada vez mayor de revoluciones desciende.



MANEJO DEL GCB 1000 S3

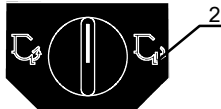
15. Manejo del elevador GCB 1000 S3



¡ADVERTENCIA! Asegúrese de familiarizarse por completo con las advertencias relacionadas con el manejo antes de empezar a trabajar con la máquina.

15.1. Manipulación de basura en bolsas, esparcida o voluminosa

- 1** Baje la rampa. Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (2).
Para una rampa accionada manualmente; desbloquee la rampa y tire de la rampa hacia abajo.



- 2** Tire las bolsas, residuos sueltos o voluminosos a la tolva.
- 3** Haga que el mecanismo de compactación efectúe un solo ciclo. Con la rampa subida, pulse una vez el botón de un solo ciclo del mecanismo de compactación. Con la rampa bajada (Apertura posterior), debe accionarse el botón de un solo ciclo durante el movimiento de retroceso.

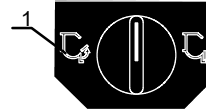


15.2. Manipulación de contenedores de 2 ruedas (EN840-1 / 120L - 400L)

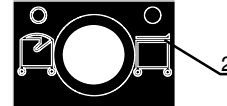
Compruebe los puntos siguientes:

- 1** Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.

Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1).
Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



- 2** El botón selector para la retención de contenedor está en la posición (2) para contenedores con tapaderas planas. La luz en el botón está apagada.



- 3** Todos los brazos adaptadores están plegados hacia adentro.

MANEJO DEL GCB 1000 S3

Vaciado del contenedor

- 1** Sitúe el elevador a la altura de recogida.
Accione los botones subir o bajar.



- 2** Sitúe el contenedor delante del peine. Ruede el contenedor hacia delante hasta que el borde del contenedor se encuentre encima de los dientes del peine.

- 3** Recoja el contenedor. Accione el botón subir (función Mantener pulsado para hacer funcionar).

Lleve el contenedor hacia la posición superior y vacíe el contenedor en la tolva. El contenedor se agita automáticamente hasta soltar el movimiento subir.



- 4** Una vez que se haya vaciado el contenedor, accione el botón bajar. Baje el contenedor hasta el suelo.



- 5** Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.

- 6** Sitúe el elevador en modo transporte.
Accione el botón bajar hasta que el elevador descance contra los amortiguadores de goma.



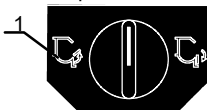
MANEJO DEL GCB 1000 S3

15.3. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapaderas planas mediante el peine (EN840-2 / 500L - 770L)

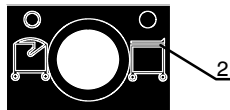
Compruebe los puntos siguientes:

- 1 Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.

Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1). Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



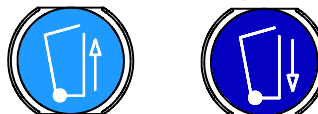
- 2 El botón selector para la retención de contenedor está en la posición (2) para contenedores con tapaderas planas. La luz en el botón está apagada.



- 3 Todos los brazos adaptadores están plegados hacia adentro.

Vaciado del contenedor

- 1 Sitúe el elevador a la altura de recogida. Accione los botones subir o bajar.



- 2 Sitúe el contenedor delante del peine. Ruede el contenedor hacia delante hasta que el borde del contenedor se encuentre encima de los dientes del peine.

- 3 Recoja, suba y vacíe el contenedor. Accione el botón subir hasta que el contenedor se haya subido y vaciado totalmente.



- 4 Baje y suelte el contenedor. Accione el botón bajar hasta que el contenedor esté separado de los dientes del peine.



- 5 Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.

- 6 Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el botón bajar hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.

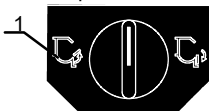
MANEJO DEL GCB 1000 S3

15.4. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapaderas planas mediante brazos DIN (EN840-2 / 1000L - 1200L)

Compruebe los puntos siguientes:

- 1 Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.

Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1). Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



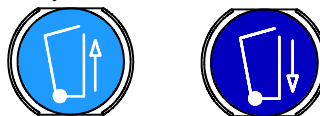
- 2 El botón selector para la retención de contenedor está en la posición (2) para contenedores con tapaderas planas. La luz en el botón está apagada.



- 3 Los brazos DIN están plegados hacia fuera.

Vaciado del contenedor

- 1 Sitúe el elevador a la altura de recogida. Accione los botones subir o bajar.



- 2 Sitúe el contenedor delante de los brazos adaptadores. Ruede el contenedor hacia delante hasta que los puntos de recogida del contenedor se encuentren encima de los puntos de recogida de los brazos adaptadores.

- 3 Recoja, suba y vacíe el contenedor. Accione el botón subir hasta que el contenedor se haya subido y vaciado totalmente.



- 4 Baje y suelte el contenedor. Accione el botón bajar hasta que el contenedor esté separado de los puntos de recogida de los adaptadores.



- 5 Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.
- 6 Repliegue los brazos DIN.
- 7 Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el botón bajar hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.

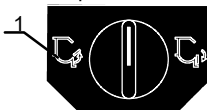
MANEJO DEL GCB 1000 S3

15.5. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapaderas redondas mediante brazos DIN (EN840-3 / 770L - 1300L)

Compruebe los puntos siguientes:

- 1 Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.

Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1). Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



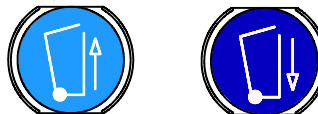
- 2 El botón selector para la retención de contenedor está en la posición (1) para contenedores con tapaderas redondas. La luz en el botón está iluminada.



- 3 Los brazos DIN están plegados hacia fuera.

Vaciado del contenedor

- 1 Sitúe el elevador a la altura de recogida. Accione los botones subir o bajar.



- 2 Sitúe el contenedor delante de los brazos adaptadores. Ruede el contenedor hacia delante hasta que los puntos de recogida del contenedor se encuentren encima de los puntos de recogida de los brazos adaptadores.

- 3 Recoja, suba y vacíe el contenedor. Accione el botón subir hasta que el contenedor se haya subido y vaciado totalmente.



- 4 Baje y suelte el contenedor. Accione el botón bajar hasta que el contenedor esté separado de los puntos de recogida de los adaptadores.



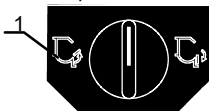
- 5 Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.
- 6 Repliegue los brazos DIN.
- 7 Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el botón bajar hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.

15.6. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con brazos adaptadores Bammens-Geesink (BG) (EN840-4 / 750L - 1600L)

Compruebe los puntos siguientes:

- 1 Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.

Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1). Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



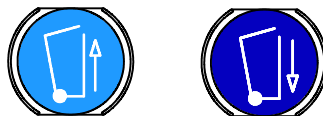
- 2 Al manipular contenedores con brazos BG no es posible seleccionar la **retención del contenedor** o la **guía de la cubierta** con el botón que se muestra a continuación. Compruebe si la retención del contenedor y la guía de la cubierta están en la posición de descanso.



- 3 Los brazos adaptadores BG están plegados hacia fuera.

Vaciado del contenedor

- 1 Sitúe el elevador a la altura de recogida. Accione los botones subir o bajar.



- 2 Sitúe el contenedor delante de los brazos adaptadores. Ruede el contenedor hacia delante hasta que los puntos de recogida del contenedor se encuentren encima de los puntos de recogida de los brazos adaptadores.

- 3 Recoja, suba y vacíe el contenedor. Accione el botón subir hasta que el contenedor se haya subido y vaciado totalmente.



- 4 Baje y suelte el contenedor. Accione el botón bajar hasta que el contenedor esté separado de los puntos de recogida.



- 5 Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.
- 6 Repliegue los brazos adaptadores BG.
- 7 Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el botón bajar hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.

MANEJO DEL GCB 1000 II SPLITLIFT

16. Manejo del elevador GCB 1000 II Splitlift



¡ADVERTENCIA! Asegúrese de familiarizarse por completo con las advertencias relacionadas con el manejo antes de empezar a trabajar con la máquina.

Acoplamiento / desacoplamiento de los carros elevadores

Al levantar contenedores de 4 ruedas los carros elevadores del lado izquierdo y del lado derecho deben estar acoplados. Ambos carros elevadores están equipados con una palanca (1) en combinación con un detector de proximidad.

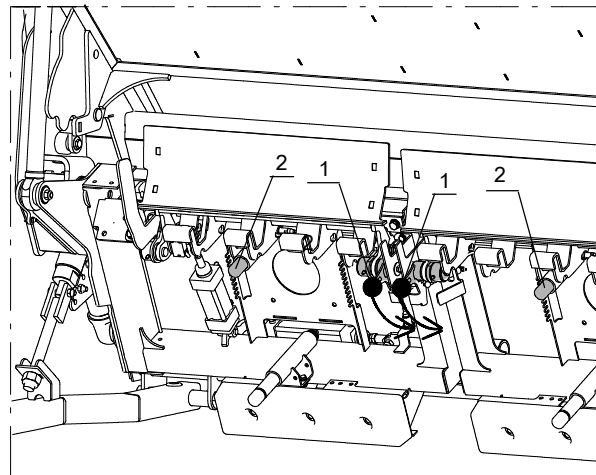
Las dos palancas se deben mover hacia abajo para poder acoplar los carros elevadores.

Acoplamiento

- 1** Con el botón "bajar" mueva los dos carros elevadores a su posición más baja.
- 2** Mueva ambas palancas (1) hacia abajo
- 3** Accione el botón "bajar" hasta que los carros elevadores estén acoplados.

Desacoplamiento

- 1** Con el botón "bajar" mueva los dos carros elevadores a su posición más baja.
- 2** Mueva ambas palancas (1) hacia arriba.
- 3** Accione el botón "bajar" para desacoplar los carros elevadores.



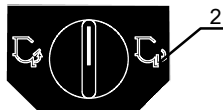
¡Observación!

Si no se ha conseguido un acoplamiento correcto, el elevador no funcionará. Vuelva a iniciar el proceso de acoplamiento.

MANEJO DEL GCB 1000 II SPLITLIFT

16.1. Manipulación de basura en bolsas, esparcida o voluminosa

- 1** Baje la rampa. Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (2). Para una rampa accionada manualmente; desbloquee y haga bajar la rampa.



- 2** Tire las bolsas, residuos sueltos o voluminosos a la tolva.

- 3** Haga que el mecanismo de compactación efectúe un solo ciclo. Con la rampa subida, pulse una vez el botón de un solo ciclo del mecanismo de compactación. Con la rampa bajada (Apertura posterior), debe accionarse el botón de un solo ciclo durante el movimiento de retroceso.



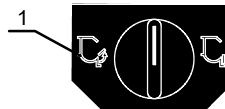
16.2. Manipulación de contenedores de 2 ruedas (EN840-1 / 120L - 400L)

¡OBSERVACIÓN!

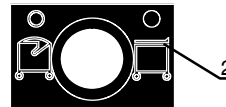
- Sólo es posible manipular los contenedores manualmente con los estribos de seguridad plegados hacia dentro (verticales).
- Sólo es posible manipular los contenedores automáticamente con ambos estribos de seguridad hacia abajo y bloqueados.

En modo automático, compruebe los puntos siguientes:

- 1** Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa. Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1). Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



- 2** Compruebe si los carros elevadores están desacoplados.
- 3** El botón selector para la retención de contenedor está en la posición (2) para contenedores con tapaderas planas. La luz en el botón está apagada.

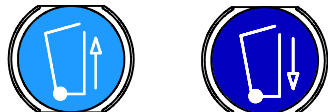


- 4** Los dos estribos de seguridad están hacia abajo y bloqueados.
- 5** Todos los brazos adaptadores están plegados hacia adentro.

MANEJO DEL GCB 1000 II SPLITLIFT

Vaciado del contenedor

- 1** Sitúe el elevador a la altura de recogida. Accione los botones subir o bajar.



- 2** Sitúe el contenedor delante del elevador. Ruede el contenedor hacia delante hasta que la parte delantera del contenedor presione el balancín de mando que activará el elevador para que recoja el contenedor e inicie un ciclo automático. Si el contenedor no está fijado correctamente, se baja y suelta y debe volver a situarse delante del elevador.

- 3** Es posible interrumpir el ciclo automático y continuar de forma manual pulsando el botón bajar.



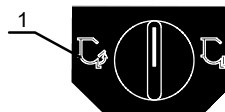
- 4** Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.

- 5** Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el botón bajar hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.



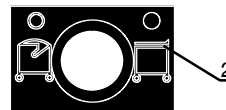
En modo manual, compruebe los siguientes puntos:

- 1** Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa. Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1). Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



- 2** Compruebe si los bastidores elevadores están desacoplados.

- 3** El botón selector del sujetacontenedores está en la posición (2) para contenedores con tapadera plana. La luz en el botón está apagada.



- 4** Los dos estribos de seguridad están levantados y bloqueados.

- 5** Todos los brazos adaptadores están plegados hacia adentro.

MANEJO DEL GCB 1000 II SPLITLIFT

Vaciado del contenedor

- 1** Sitúe el elevador a la altura de recogida.
Accione los botones subir o bajar.



- 2** Sitúe el contenedor delante del peine. Ruede el contenedor hacia delante hasta que el borde del contenedor se encuentre encima de los dientes del peine.

- 3** Recoja el contenedor. Accione el botón subir (función Mantener pulsado para hacer funcionar).
Lleve el contenedor hacia la posición superior y vacíe el contenedor en la tolva. El contenedor se agita automáticamente hasta soltar el movimiento subir.



- 4** Una vez que se haya vaciado el contenedor, accione el botón bajar. Baje el contenedor hasta el suelo.



- 5** Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.

- 6** Sitúe el elevador en modo transporte.
Accione el botón bajar hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.



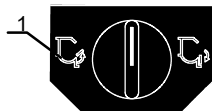
MANEJO DEL GCB 1000 II SPLITLIFT

16.3. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapaderas planas mediante el peine (EN840-2 / 500L - 770L)

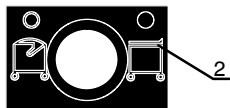
Compruebe los puntos siguientes:

- 1 Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.

Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1). Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



- 2 Compruebe si los carros elevadores están acoplados.
- 3 El botón selector para la retención de contenedor está en la posición (2) para contenedores con tapaderas planas. La luz en el botón está apagada.



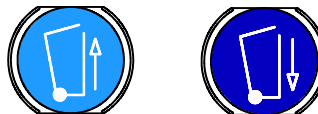
- 4 Todos los brazos adaptadores están plegados hacia adentro.

¡Observación!

Con ambos estribos de seguridad plegados hacia fuera y bloqueados, el contenedor primero se subirá parcialmente (subida del contenedor asistida) y, a continuación, se debe manipular manualmente.

Vaciado del contenedor

- 1 Sitúe el elevador a la altura de recogida. Accione los botones subir o bajar.



- 2 Sitúe el contenedor delante del peine. Ruede el contenedor hacia delante hasta que el borde del contenedor se encuentre encima de los dientes del peine.

- 3 Recoja, suba y vacíe el contenedor. Accione el botón subir hasta que el contenedor se haya subido y vaciado totalmente.



- 4 Baje y suelte el contenedor. Accione el botón bajar hasta que el contenedor esté separado de los dientes del peine.



- 5 Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.
- 6 Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el botón bajar hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.

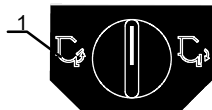
MANEJO DEL GCB 1000 II SPLITLIFT

16.4. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapaderas planas mediante brazos DIN (EN840-2 / 1000L - 1200L)

Compruebe los puntos siguientes:

- 1** Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.

Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1). Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



- 2** Compruebe si los carros elevadores están acoplados.

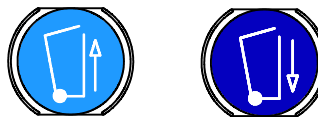
- 3** El botón selector para la retención de contenedor está en la posición (2) para contenedores con tapaderas planas. La luz en el botón está apagada.



- 4** Los brazos DIN están plegados hacia fuera.

Vaciado del contenedor

- 1** Sitúe el elevador a la altura de recogida. Accione los botones subir o bajar.



- 2** Sitúe el contenedor delante de los brazos adaptadores. Ruede el contenedor hacia delante hasta que los puntos de recogida del contenedor se encuentren encima de los puntos de recogida de los brazos adaptadores.

- 3** Recoja, suba y vacíe el contenedor. Accione el botón subir hasta que el contenedor se haya subido y vaciado totalmente.



- 4** Baje y suelte el contenedor. Accione el botón bajar hasta que el contenedor esté separado de los puntos de recogida de los adaptadores.



- 5** Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.
6 Repliegue los brazos DIN.
7 Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el botón bajar hasta que el elevador descansa contra los amortiguadores de goma.

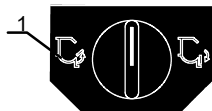
MANEJO DEL GCB 1000 II SPLITLIFT

16.5. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapaderas redondas mediante el peine (EN840-3 / 770L - 1300L)

Compruebe los puntos siguientes:

- 1 Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.

Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1). Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



- 2 Compruebe si los carros elevadores están acoplados.
- 3 El botón selector para la retención de contenedor está en la posición (1) para contenedores con tapaderas redondas. La luz en el botón está iluminada.



- 4 Todos los brazos adaptadores están plegados hacia adentro.

¡Observación!

Con ambos estribos de seguridad plegados hacia fuera y bloqueados, el contenedor primero se subirá parcialmente (subida del contenedor asistida) y, a continuación, se debe cargar manualmente.

Vaciado del contenedor

- 1 Sitúe el elevador a la altura de recogida. Accione los botones subir o bajar.



- 2 Sitúe el contenedor delante del peine. Ruede el contenedor hacia delante hasta que el borde de recogida del contenedor se encuentre encima de los dientes del peine.

- 3 Recoja, suba y vacíe el contenedor. Accione el botón subir hasta que el contenedor se haya subido y vaciado totalmente.



- 4 Baje y suelte el contenedor. Accione el botón bajar hasta que el contenedor esté separado de los dientes del peine.



- 5 Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.

- 6 Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el botón bajar hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.

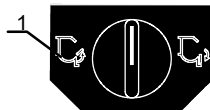
MANEJO DEL GCB 1000 II SPLITLIFT

16.6. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapaderas redondas mediante brazos DIN (EN840-3 / 770L - 1300L)

Compruebe los puntos siguientes:

- 1 Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.

Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1). Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



- 2 Compruebe si los carros elevadores están acoplados.

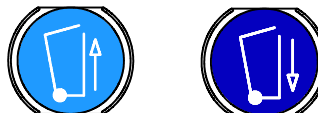
- 3 El botón selector para la retención de contenedor está en la posición (1) para contenedores con tapaderas redondas. La luz en el botón está iluminada.



- 4 Los brazos DIN están plegados hacia fuera.

Vaciado del contenedor

- 1 Sitúe el elevador a la altura de recogida. Accione los botones subir o bajar.



- 2 Sitúe el contenedor delante de los brazos adaptadores. Ruede el contenedor hacia delante hasta que los puntos de recogida del contenedor se encuentren encima de los puntos de recogida de los brazos adaptadores.

- 3 Recoja, suba y vacíe el contenedor. Accione el botón subir hasta que el contenedor se haya subido y vaciado totalmente.



- 4 Baje y suelte el contenedor. Accione el botón bajar hasta que el contenedor esté separado de los puntos de recogida de los adaptadores.



- 5 Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.
- 6 Repliegue los brazos DIN.
- 7 Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el botón bajar hasta que el elevador descansa contra los amortiguadores de goma.

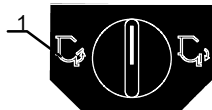
MANEJO DEL GCB 1000 II SPLITLIFT

16.7. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con brazos adaptadores Bammens-Geesink (BG) (EN840-4 / 750L - 1600L)

Compruebe los puntos siguientes:

- 1 Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.

Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1). Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



- 2 Compruebe si los carros elevadores están acoplados.
- 3 Compruebe si los estribos están colocados hacia fuera.
- 4 Compruebe si los brazos adaptadores BG están plegados hacia fuera.

5 Al manipular contenedores con brazos BG no es posible seleccionar la **retención del contenedor** o la **guía de la cubierta** con el botón que se muestra a continuación. Compruebe si la retención del contenedor y la guía de la cubierta están en la posición de descanso.



Vaciado del contenedor

- 1 Sitúe el elevador a la altura de recogida. Accione los botones subir o bajar.



- 2 Sitúe el contenedor delante de los brazos adaptadores. Ruede el contenedor hacia delante hasta que los puntos de recogida del contenedor se encuentren encima de los puntos de recogida de los brazos adaptadores.

- 3 Recoja, suba y vacíe el contenedor. Accione el botón subir hasta que el contenedor se haya subido y vaciado totalmente.



- 4 Baje y suelte el contenedor. Accione el botón bajar hasta que el contenedor esté separado de los puntos de recogida.



- 5 Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.
- 6 Repliegue los brazos adaptadores BG.
- 7 Sitúe los estribos hacia dentro.
- 8 Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el botón bajar hasta que el elevador descance contra los amortiguadores de goma.

MANEJO DEL GEC 2510

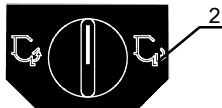
17. Manejo del elevador GEC 2510



¡ADVERTENCIA! Asegúrese de familiarizarse por completo con las advertencias relacionadas con el manejo antes de empezar a trabajar con la máquina.

17.1. Manipulación de basura en bolsas, esparcida o voluminosa

1 Baje la rampa. Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (2). Para una rampa accionada manualmente; desbloquee la rampa y tire de la rampa hacia abajo.



2 Tire las bolsas, residuos sueltos o voluminosos a la tolva.

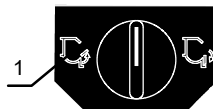
3 Haga que el mecanismo de compactación efectúe un solo ciclo. Con la rampa subida, pulse una vez el botón de un solo ciclo del mecanismo de compactación. Con la rampa bajada, debe accionarse el botón de un solo ciclo durante el movimiento de retroceso.



17.2. Manipulación de contenedores de 2 ruedas (EN840-1 / 120L - 400L)

Compruebe los puntos siguientes:

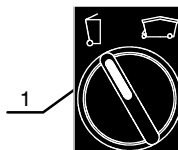
1 Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa. Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1). Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



2 Compruebe si el elevador ETB está en modo transporte. Accione el botón subir hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.



3 Seleccione accionar el elevador GCB 1000 S3. Accione el interruptor selector en la posición (1) O mueva los estribos hacia fuera.



4 Todos los brazos adaptadores están plegados hacia adentro.

MANEJO DEL GEC 2510

Vaciado del contenedor

1 Sitúe el elevador a la altura de recogida. Accione los botones subir o bajar.



2 Sitúe el contenedor delante del peine. Ruede el contenedor hacia delante hasta que el borde del contenedor se encuentre encima de los dientes del peine.

3 Recoja el contenedor. Accione el botón subir (función Mantener pulsado para hacer funcionar). Lleve el contenedor hacia la posición superior y vacíe el contenedor en la tolva. El contenedor se agita automáticamente hasta soltar el movimiento subir.



4 Una vez que se haya vaciado el contenedor, accione el botón bajar. Baje el contenedor hasta el suelo.



5 Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el botón bajar hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.

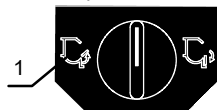


17.3. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapaderas planas mediante el peine (EN840-2 / 500L - 770L)

Compruebe los puntos siguientes:

1 Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.

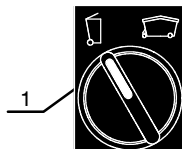
Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1). Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



2 Compruebe si el elevador ETB está en modo transporte. Accione el botón subir hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.



3 Seleccione accionar el elevador GCB 1000 S3. Accione el interruptor selector en la posición (1) O mueva los estribos hacia fuera.



4 El botón selector para la guía de la cubierta está en la posición (2) para contenedores con tapaderas planas. La luz en el botón está apagada.



5 Todos los brazos adaptadores están plegados hacia adentro.

MANEJO DEL GEC 2510

Vaciado del contenedor

- 1** Sitúe el elevador a la altura de recogida. Accione los botones subir o bajar.



- 2** Sitúe el contenedor delante del peine. Ruede el contenedor hacia delante hasta que el borde de recogida del contenedor se encuentre encima de los dientes del peine.

- 3** Recoja, suba y vacíe el contenedor. Accione el botón subir hasta que el contenedor se haya subido y vaciado totalmente.



- 4** Baje y suelte el contenedor.

Accione el botón bajar hasta que el contenedor esté separado de los dientes del peine.



- 5** Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.

- 6** Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el botón bajar hasta que el elevador descance contra los amortiguadores de goma.

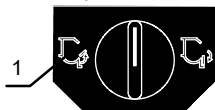


17.4. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapaderas planas mediante brazos DIN (EN840-2 / 1000L - 1200L)

Compruebe los puntos siguientes:

1 Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.

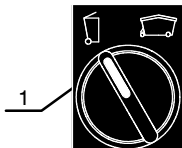
Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1).
Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



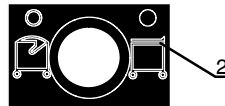
2 Compruebe si el elevador ETB está en modo transporte.
Accione el botón subir hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.



3 Seleccione accionar el elevador GCB 1000 S3.
Accione el interruptor selector en la posición (1) O mueva los estribos hacia fuera.



4 El botón selector para la guía de la cubierta está en la posición (2) para contenedores con tapaderas planas.
La luz en el botón está apagada.



5 Los brazos DIN están plegados hacia fuera.

MANEJO DEL GEC 2510

Vaciado del contenedor

- 1** Sitúe el elevador a la altura de recogida. Accione los botones subir o bajar.



- 2** Sitúe el contenedor delante de los brazos adaptadores. Ruede el contenedor hacia delante hasta que los puntos de recogida del contenedor se encuentren encima de los puntos de recogida de los brazos adaptadores.

- 3** Recoja, suba y vacíe el contenedor. Accione el botón subir hasta que el contenedor se haya subido y vaciado totalmente.



- 4** Baje y suelte el contenedor.

Accione el botón bajar hasta que el contenedor esté separado de los puntos de recogida de los adaptadores.



- 5** Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.

- 6** Repliegue los brazos DIN.

- 7** Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el botón bajar hasta que el elevador descansen contra los amortiguadores de goma.

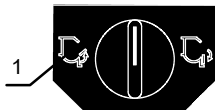


MANEJO DEL GEC 2510

17.5. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapaderas redondas mediante brazos DIN (EN840-3 / 770L - 1300L)

Compruebe los puntos siguientes:

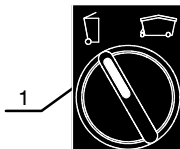
- 1** Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.
Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1).
Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



- 2** Compruebe si el elevador ETB está en modo transporte.
Accione el botón subir hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.



- 3** Seleccione accionar el elevador GCB 1000 S3.
Accione el interruptor selector en la posición (1) O mueva los estribos hacia fuera.



- 4** El botón selector para la guía de la cubierta está en la posición (1) para contenedores con tapaderas redondas. La luz en el botón está iluminada.



- 5** Los brazos DIN están plegados hacia fuera.

MANEJO DEL GEC 2510

Vaciado del contenedor

- 1** Sitúe el elevador a la altura de recogida. Accione los botones subir o bajar.



- 2** Sitúe el contenedor delante de los brazos adaptadores. Ruede el contenedor hacia delante hasta que los puntos de recogida del contenedor se encuentren encima de los puntos de recogida de los brazos adaptadores.

- 3** Recoja, suba y vacíe el contenedor. Accione el botón subir hasta que el contenedor se haya subido y vaciado totalmente.



- 4** Baje y suelte el contenedor. Accione el botón bajar hasta que el contenedor esté separado de los puntos de recogida de los adaptadores.



- 5** Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.

- 6** Repliegue los brazos DIN.

- 7** Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el botón bajar hasta que el elevador descansen contra los amortiguadores de goma.

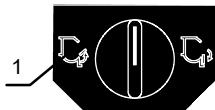


MANEJO DEL GEC 2510

17.6. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con brazos adaptadores Bammens-Geesink (BG) (EN840-4 / 750L - 1600L)

Compruebe los puntos siguientes:

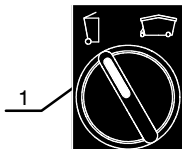
- 1** Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.
Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1).
Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



- 2** Compruebe si el elevador ETB está en modo transporte.
Accione el botón subir hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.



- 3** Seleccione accionar el elevador GCB 1000 S3.
Accione el interruptor selector en la posición (1) O mueva los estribos hacia fuera.



- 4** Al manipular contenedores con brazos BG no es posible seleccionar la **guía de la cubierta** con el botón que se muestra a continuación.
Compruebe si la guía de la cubierta está en la posición de descanso.

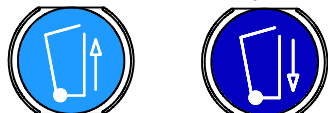


- 5** Los brazos adaptadores BG están plegados hacia fuera.

MANEJO DEL GEC 2510

Vaciado del contenedor

- 1** Sitúe el elevador a la altura de recogida.
Accione los botones subir o bajar.



- 2** Sitúe el contenedor delante de los brazos adaptadores.
Ruede el contenedor hacia delante hasta que los puntos de recogida del contenedor se encuentren encima de los puntos de recogida de los brazos adaptadores.

- 3** Recoja, suba y vacíe el contenedor.
Accione el botón subir hasta que el contenedor se haya subido y vaciado totalmente.



- 4** Baje y suelte el contenedor.
Accione el botón bajar hasta que el contenedor esté separado de los puntos de recogida.



- 5** Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.
6 Repliegue los brazos adaptadores BG.

- 7** Sitúe el elevador en modo transporte.
Accione el botón bajar hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.



17.7. Manipulación de eurocontenedores con los brazos ETB (EN12574-1 / 2500L - 5000L, tipo 1 ó 2)

Compruebe los puntos siguientes:

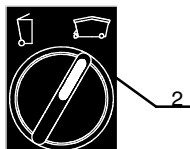
- 1 Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.
Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1).
Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



- 2 Compruebe si el elevador GCB 1000 S3 está en modo transporte. Accione el botón bajar hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.



- 3 Seleccione accionar el elevador ETB.
Accione el interruptor selector en la posición (2) O mueva los estribos hacia dentro



Vaciado del contenedor

- 1 Sitúe el elevador a la altura de recogida.
Accione los botones subir o bajar.



- 2 Compruebe si las tapaderas del contenedor están desbloqueadas.
Si no es así, desbloquee las tapaderas y asegúrese de que estén parcialmente abiertas.

- 3 Sitúe el contenedor delante de los brazos ETB. Ruede el contenedor hacia delante, o conduzca el vehículo hacia atrás hasta que los puntos de recogida del contenedor se encuentren encima de los puntos de recogida de los brazos ETB. Compruebe si las guías de la cubierta de los brazos ETB están debajo de las tapas de los contenedores.

- 4 Recoja, suba y vacíe el contenedor. Accione el botón subir hasta que el contenedor esté vacío. Cuando esté manipulando grandes cantidades de residuos, vacíelas de forma dosificada.



MANEJO DEL GEC 2510

- 5** Baje y suelte el contenedor. Accione el botón bajar hasta que el contenedor esté separado de los puntos de recogida del ETB.



- 6** Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador o conduzca el vehículo lejos del contenedor.

- 7** Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el botón subir hasta que el elevador descansa contra los amortiguadores de goma.



MANEJO DEL GHC 2510

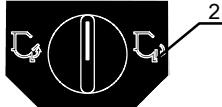
18. Manejo del elevador GHC 2510, en caso de estar disponible como EuroVim



¡ADVERTENCIA! Asegúrese de familiarizarse por completo con las advertencias relacionadas con el manejo antes de empezar a trabajar con la máquina.

18.1. Manipulación de basura en bolsas, esparcida o voluminosa

1 Baje la rampa. Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (2). Para una rampa accionada manualmente; desbloquee la rampa y tire de la rampa hacia abajo.



2 Tire las bolsas, residuos sueltos o voluminosos a la tolva.
3 Haga que el mecanismo de compactación efectúe un solo ciclo. Con la rampa subida, pulse una vez el botón de un solo ciclo del mecanismo de compactación. Con la rampa bajada, debe accionarse el botón de un solo ciclo durante el movimiento de retroceso.



18.2. Manipulación de contenedores de 2 ruedas (EN840-1 / 120L - 400L)

Compruebe los puntos siguientes:

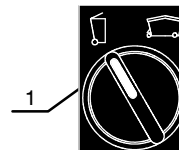
1 Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa. Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1). Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



2 Compruebe si el elevador HKE está en modo transporte. Accione el botón subir hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.



3 Seleccione accionar el elevador GCB 1000 S3. Accione el interruptor selector en la posición (1) O mueva los estribos hacia fuera.



4 Todos los brazos adaptadores están plegados hacia adentro.

MANEJO DEL GHC 2510

Vaciado del contenedor

1 Sitúe el elevador a la altura de recogida. Accione los botones subir o bajar.



2 Sitúe el contenedor delante del peine. Ruede el contenedor hacia delante hasta que el borde del contenedor se encuentre encima de los dientes del peine.

3 Recoja el contenedor. Accione el botón subir (función Mantener pulsado para hacer funcionar). Lleve el contenedor hacia la posición superior y vacíe el contenedor en la tolva. El contenedor se agita automáticamente hasta soltar el movimiento subir.



4 Una vez que se haya vaciado el contenedor, accione el botón bajar. Baje el contenedor hasta el suelo



5 Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el botón bajar hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.



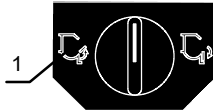
MANEJO DEL GHC 2510

18.3. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapaderas planas mediante el peine (EN840-2 / 500L - 770L)

Compruebe los puntos siguientes:

1 Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.

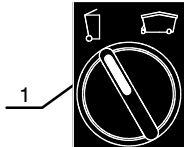
Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1). Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



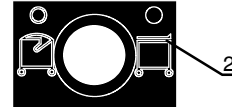
2 Compruebe si el elevador HKE está en modo transporte. Accione el botón subir hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.



3 Seleccione accionar el elevador GCB 1000 S3. Accione el interruptor selector en la posición (1) O mueva los estribos hacia fuera.



4 El botón selector para la guía de la cubierta está en la posición (2) para contenedores con tapaderas planas. La luz en el botón está apagada.



5 Todos los brazos adaptadores están plegados hacia adentro.

MANEJO DEL GHC 2510

Vaciado del contenedor

- 1** Sitúe el elevador a la altura de recogida.
Accione los botones subir o bajar.



- 2** Sitúe el contenedor delante del peine. Ruede el contenedor hacia delante hasta que el borde del contenedor se encuentre encima de los dientes del peine.

- 3** Recoja, suba y vacíe el contenedor.
Accione el botón subir hasta que el contenedor se haya subido y vaciado totalmente.



- 4** Baje y suelte el contenedor.

Accione el botón bajar hasta que el contenedor esté separado de los dientes del peine.



- 5** Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.

- 6** Sitúe el elevador en modo transporte.
Accione el botón bajar hasta que el elevador descance contra los amortiguadores de goma.



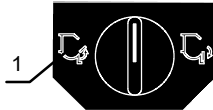
MANEJO DEL GHC 2510

18.4. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapaderas planas mediante brazos DIN (EN840-2 / 1000L - 1200L)

Compruebe los puntos siguientes:

1 Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.

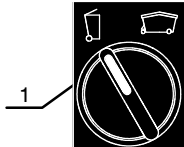
Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1). Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



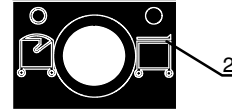
2 Compruebe si el elevador HKE está en modo transporte. Accione el botón subir hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.



3 Seleccione accionar el elevador GCB 1000 S3. Accione el interruptor selector en la posición (1) O mueva los estribos hacia fuera.



4 El botón selector para la guía de la cubierta está en la posición (2) para contenedores con tapaderas planas. La luz en el botón está apagada.

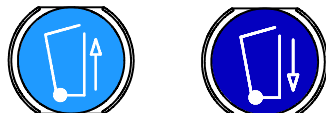


5 Los brazos DIN están plegados hacia fuera.

MANEJO DEL GHC 2510

Vaciado del contenedor

- 1** Sitúe el elevador a la altura de recogida.
Accione los botones subir o bajar.



- 2** Sitúe el contenedor delante de los brazos adaptadores.
Ruede el contenedor hacia delante hasta que los puntos de recogida del contenedor se encuentren encima de los puntos de recogida de los brazos adaptadores.

- 3** Recoja, suba y vacíe el contenedor.
Accione el botón subir hasta que el contenedor se haya subido y vaciado totalmente.



- 4** Baje y suelte el contenedor.
Accione el botón bajar hasta que el contenedor esté separado de los puntos de recogida de los adaptadores.



- 5** Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.
6 Repliegue los brazos DIN.

- 7** Sitúe el elevador en modo transporte.
Accione el botón bajar hasta que el elevador descance contra los amortiguadores de goma.

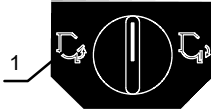


MANEJO DEL GHC 2510

18.5. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapaderas redondas mediante brazos DIN (EN840-3 / 770L - 1300L)

Compruebe los puntos siguientes:

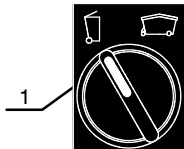
- 1** Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.
Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1).
Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



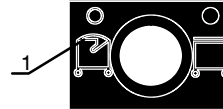
- 2** Compruebe si el elevador HKE está en modo transporte.
Accione el botón subir hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.



- 3** Seleccione accionar el elevador GCB 1000 S3.
Accione el interruptor selector en la posición (1) O mueva los estribos hacia fuera.



- 4** El botón selector para la guía de la cubierta está en la posición (1) para contenedores con tapaderas redondas. La luz en el botón está iluminada.

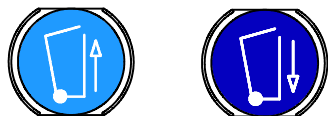


- 5** Los brazos DIN están plegados hacia fuera.

MANEJO DEL GHC 2510

Vaciado del contenedor

- 1** Sitúe el elevador a la altura de recogida. Accione los botones subir o bajar.



- 2** Sitúe el contenedor delante de los brazos adaptadores. Ruede el contenedor hacia delante hasta que los puntos de recogida del contenedor se encuentren encima de los puntos de recogida de los brazos adaptadores.

- 3** Recoja, suba y vacíe el contenedor. Accione el botón subir hasta que el contenedor se haya subido y vaciado totalmente.



- 4** Baje y suelte el contenedor. Accione el botón bajar hasta que el contenedor esté separado de los puntos de recogida de los adaptadores.



- 5** Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.
- 6** Repliegue los brazos DIN.

- 7** Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el botón bajar hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.

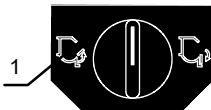


MANEJO DEL GHC 2510

18.6. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con brazos adaptadores Bammens-Geesink (BG) (EN840-4 / 750L - 1600L)

Compruebe los puntos siguientes:

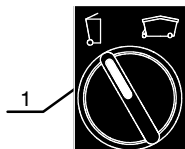
- 1** Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.
Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1).
Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



- 2** Compruebe si el elevador HKE está en modo transporte.
Accione el botón subir hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.



- 3** Seleccione accionar el elevador GCB 1000 S3.
Accione el interruptor selector en la posición (1) O mueva los estribos hacia fuera.



- 4** Al manipular contenedores con brazos BG no es posible seleccionar la **guía de la cubierta** con el botón que se muestra a continuación.
Compruebe si la guía de la cubierta está en la posición de descanso.

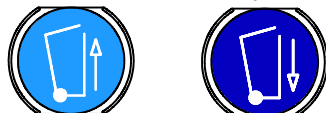


- 5** Los brazos adaptadores BG están plegados hacia fuera.

MANEJO DEL GHC 2510

Vaciado del contenedor

- 1** Sitúe el elevador a la altura de recogida.
Accione los botones subir o bajar.



- 2** Sitúe el contenedor delante de los brazos adaptadores.
Ruede el contenedor hacia delante hasta que los puntos de recogida del contenedor se encuentren encima de los puntos de recogida de los brazos adaptadores.

- 3** Recoja, suba y vacíe el contenedor.
Accione el botón subir hasta que el contenedor se haya subido y vaciado totalmente.



- 4** Baje y suelte el contenedor.
Accione el botón bajar hasta que el contenedor esté separado de los puntos de recogida.



- 5** Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.
6 Repliegue los brazos adaptadores BG.

- 7** Sitúe el elevador en modo transporte.
Accione el botón bajar hasta que el elevador descansa contra los amortiguadores de goma.



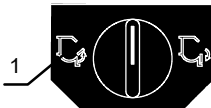
MANEJO DEL GHC 2510

18.7. Manipulación de contenedores HKE con los brazos HKE (EN12574-1 / 2500L - 4500L, tipo 3)

Compruebe los puntos siguientes:

- 1** Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.

Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1). Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



- 2** Compruebe si el elevador GCB 1000 S3 está en modo transporte. Accione el botón bajar hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.

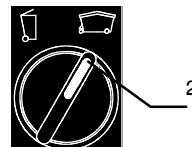


- 3** Para evitar daños al equipo y al contenedor, el mecanismo de compactación debe estar en la posición de marcha lenta. Accione el botón de un solo ciclo para situar el mecanismo de compactación en la posición de marcha lenta.



- 4** Seleccione accionar el elevador HKE.

Accione el interruptor selector en la posición (2) O mueva los estribos hacia dentro



- 5** Compruebe si las tapaderas del contenedor están desbloqueadas. Si no es así, desbloquee las tapaderas.

MANEJO DEL GHC 2510

Vaciado del contenedor

- 1** Sitúe el elevador a la altura de recogida. Accione los botones subir o bajar.



- 2** Sitúe el contenedor delante de los brazos HKE. Ruede el contenedor hacia delante, o conduzca el vehículo hacia atrás hasta que los brazos HKE atraviesen los orificios del contenedor.

- 3** Recoja, suba y vacíe el contenedor. Accione el botón subir hasta que el contenedor esté vacío. Cuando esté manipulando grandes cantidades de residuos, vacíelas de forma dosificada.



- 4** Baje y suelte el contenedor. Accione el botón bajar hasta que el contenedor esté en el suelo y pueda moverse libremente.



- 5** Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador o conduzca el vehículo lejos del contenedor.

- 6** Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el botón subir hasta que el elevador descance contra los amortiguadores de goma.



MANEJO DEL KT1

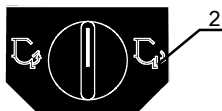
19. Manejo del KT1



¡ADVERTENCIA! Asegúrese de familiarizarse por completo con las advertencias relacionadas con el manejo antes de empezar a trabajar con la máquina.

19.1. Manipulación de basura en bolsas, esparcida o voluminosa

1 Baje la rampa. Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (2).
Para una rampa accionada manualmente; desbloquee y haga bajar la rampa.



2 Tire las bolsas, residuos sueltos o voluminosos a la tolva.
3 Deje que el mecanismo de compactación realice un ciclo pulsando el botón (1) o más ciclos mediante el botón (2). Con la rampa subida, pulse una vez el botón de un solo ciclo del mecanismo de compactación. Con la rampa bajada (Apertura posterior), debe accionarse el botón de un solo ciclo durante el movimiento de retroceso.



¡Observación!

El mecanismo de compactación no empezará hasta que no estén activados los estribos (si existen).

19.2. Manipulación de los contenedores con la grúa

1 Active la grúa. Pulse el pulsador para activar la grúa. Si el testigo está "APAGADO", la grúa está activada.



2 Recoja, vacíe, baje y suelte el contenedor. Consulte el manual de la grúa para información detallada sobre el manejo de la misma.

3 Sitúe la grúa y las patas de apoyo a la posición de transporte.

4 Desactive la grúa. Accione el pulsador para desactivar la grúa. Si el testigo está "APAGADO", la grúa está desactivada.



20. Manejo del KT2

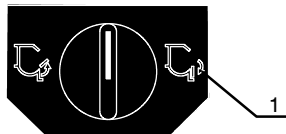


¡ADVERTENCIA! Asegúrese de familiarizarse por completo con las advertencias relacionadas con el manejo antes de empezar a trabajar con la máquina.

20.1. Manipulación de los contenedores con el elevador GCB II

20.1.1. Manipulación de basura en bolsas, esparcida o voluminosa

1 Baje la rampa. Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1).
Para una rampa accionada manualmente; desbloquee la rampa y tire de la rampa hacia abajo.



2 Tire las bolsas, residuos sueltos o voluminosos a la tolva.

3 Haga que el mecanismo de compactación efectúe un solo ciclo. Con la rampa subida, pulse una vez el botón de un solo ciclo del mecanismo de compactación. Con la rampa bajada (Apertura posterior), debe accionarse el botón de un solo ciclo durante el movimiento de retroceso.

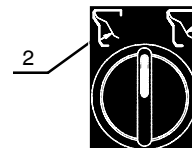


20.1.2. Manipulación de contenedores de 2 ruedas (EN840-1 / 120L - 400L)

¡OBSERVACIÓN!

- Sólo es posible manipular los contenedores manualmente con los estribos de seguridad plegados hacia dentro (verticales).
- Sólo es posible manipular los contenedores automáticamente con ambos estribos de seguridad hacia abajo y bloqueados.

1 Compruebe si el tabique trasero está totalmente desplazado hacia dentro "tabique trasero abierto". Si no es así: Sitúe el interruptor selector del tabique trasero en la posición (2). El interruptor selector tiene una función "mantener pulsado para funcionar".



2 Compruebe si la grúa está en modo transporte. Consulte el manual de la grúa para información detallada sobre el manejo de la misma.

3 Compruebe si la grúa está desactivada. El testigo debe estar "APAGADO".

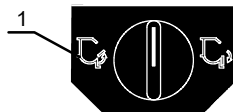


MANEJO DEL KT2

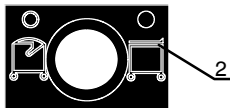
En modo automático, compruebe los puntos siguientes:

- 1 Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.

Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1). Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



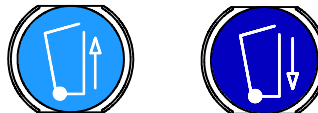
- 2 Compruebe si los carros elevadores están desacoplados.
- 3 El botón selector para la retención de contenedor está en la posición (2) para contenedores con tapaderas planas. La luz en el botón está apagada.



- 4 Los dos estribos de seguridad están hacia abajo y bloqueados.
- 5 Todos los brazos adaptadores están plegados hacia adentro.

Vaciado del contenedor

- 1 Sitúe el elevador a la altura de recogida. Accione los botones subir o bajar.



- 2 Sitúe el contenedor delante del elevador. Ruede el contenedor hacia delante hasta que la parte delantera del contenedor presione el balancín de mando que activará el elevador para que recoja el contenedor e inicie un ciclo automático. Si el contenedor no está fijado correctamente, se baja y suelta y debe volver a situarse delante del elevador.

- 3 Es posible interrumpir el ciclo automático y continuar de forma manual pulsando el botón bajar.



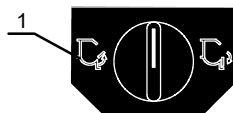
- 4 Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.
- 5 Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el botón bajar hasta que el elevador descance contra los amortiguadores de goma.



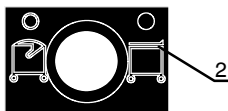
MANEJO DEL KT2

En modo manual, compruebe los siguientes puntos:

- 1 Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.
Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1).
Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



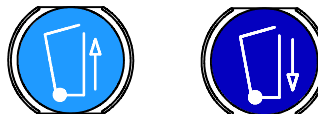
- 2 Compruebe si los bastidores elevadores están desacoplados.
- 3 El botón selector del sujetacontenedores está en la posición (2) para contenedores con tapadera plana.
La luz en el botón está apagada.



- 4 Los dos estribos de seguridad están levantados y bloqueados.
- 5 Todos los brazos adaptadores están plegados hacia adentro.

Vaciado del contenedor

- 1 Sitúe el elevador a la altura de recogida.
Accione los botones subir o bajar.



- 2 Sitúe el contenedor delante del peine. Ruede el contenedor hacia delante hasta que el borde del contenedor se encuentre encima de los dientes del peine.
- 3 Recoja el contenedor. Accione el botón subir (función Mantener pulsado para hacer funcionar).
Lleve el contenedor hacia la posición superior y vacíe el contenedor en la tolva. El contenedor se agita automáticamente hasta soltar el movimiento subir.



- 4 Una vez que se haya vaciado el contenedor, accione el botón bajar. Baje el contenedor hasta el suelo.



- 5 Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.

MANEJO DEL KT2

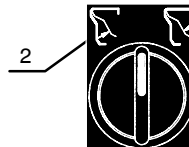
- 6** Sitúe el elevador en modo transporte.
Accione el botón bajar hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.



20.1.3. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapaderas planas mediante el peine (EN840-2 / 500L - 770L)

Compruebe los puntos siguientes:

- 1** Compruebe si el tabique trasero está totalmente desplazado hacia dentro "tabique trasero abierto". Si no es así: Sitúe el interruptor selector del tabique trasero en la posición (2). El interruptor selector tiene una función "mantener pulsado para funcionar".



- 2** Compruebe si la grúa está en modo transporte. Consulte el manual de la grúa para información detallada sobre el manejo de la misma.

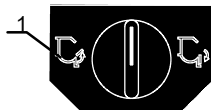
- 3** Compruebe si la grúa está desactivada.
El testigo debe estar "APAGADO".



MANEJO DEL KT2

- 4** Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.

Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1). Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



- 5** Compruebe si los carros elevadores están acoplados.

6 El botón selector para la retención de contenedor está en la posición (2) para contenedores con tapaderas planas. La luz en el botón está apagada.



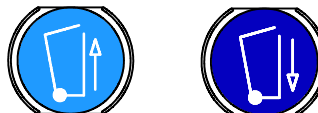
- 7** Todos los brazos adaptadores están plegados hacia adentro.

¡Observación!

Con ambos estribos de seguridad plegados hacia fuera y bloqueados, el contenedor primero se subirá parcialmente (subida del contenedor asistida) y, a continuación, se debe manipular manualmente.

Vaciado del contenedor

- 1** Sitúe el elevador a la altura de recogida. Accione los botones subir o bajar.



- 2** Sitúe el contenedor delante del peine. Ruede el contenedor hacia delante hasta que el borde del contenedor se encuentre encima de los dientes del peine.

- 3** Recoja, suba y vacíe el contenedor. Accione el botón subir hasta que el contenedor se haya subido y vaciado totalmente.



- 4** Baje y suelte el contenedor. Accione el botón bajar hasta que el contenedor esté separado de los dientes del peine.



- 5** Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.

MANEJO DEL KT2

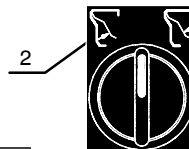
- 6** Sitúe el elevador en modo transporte.
Accione el botón bajar hasta que el elevador descansa contra los amortiguadores de goma.



20.1.4. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapaderas planas mediante brazos DIN (EN840-2 / 1000L - 1200L)

Compruebe los puntos siguientes:

- 1** Compruebe si el tabique trasero está totalmente desplazado hacia dentro "tabique trasero abierto". Si no es así: Sitúe el interruptor selector del tabique trasero en la posición (2). El interruptor selector tiene una función "mantener pulsado para funcionar".



- 2** Compruebe si la grúa está en modo transporte. Consulte el manual de la grúa para información detallada sobre el manejo de la misma.

- 3** Compruebe si la grúa está desactivada.
El testigo debe estar "APAGADO".



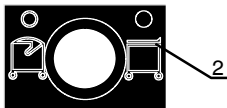
- 4** Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa. Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1). Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



MANEJO DEL KT2

5 Compruebe si los carros elevadores están acoplados.

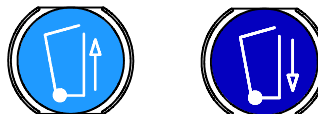
6 El botón selector para la retención de contenedor está en la posición (2) para contenedores con tapaderas planas. La luz en el botón está apagada.



7 Los brazos DIN están plegados hacia fuera.

Vaciado del contenedor

1 Sitúe el elevador a la altura de recogida. Accione los botones subir o bajar.



2 Sitúe el contenedor delante de los brazos adaptadores. Ruede el contenedor hacia delante hasta que los puntos de recogida del contenedor se encuentren encima de los puntos de recogida de los brazos adaptadores.

3 Recoja, suba y vacíe el contenedor. Accione el botón subir hasta que el contenedor se haya subido y vaciado totalmente.



4 Baje y suelte el contenedor. Accione el botón bajar hasta que el contenedor esté separado de los puntos de recogida de los adaptadores.



5 Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.

6 Repliegue los brazos DIN.

MANEJO DEL KT2

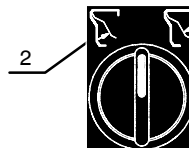
- 7** Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el botón bajar hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.



20.1.5. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapaderas redondas mediante el peine (EN840-3 / 770L - 1300L)

Compruebe los puntos siguientes:

- 1** Compruebe si el tabique trasero está totalmente desplazado hacia dentro "tabique trasero abierto". Si no es así: Sitúe el interruptor selector del tabique trasero en la posición (2). El interruptor selector tiene una función "mantener pulsado para funcionar".



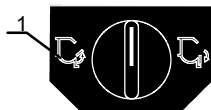
- 2** Compruebe si la grúa está en modo transporte. Consulte el manual de la grúa para información detallada sobre el manejo de la misma.

- 3** Compruebe si la grúa está desactivada. El testigo debe estar "APAGADO".



MANEJO DEL KT2

- 4** Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa. Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1). Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



- 5** Compruebe si los carros elevadores están acoplados.

- 6** El botón selector para la retención de contenedor está en la posición (1) para contenedores con tapaderas redondas. La luz en el botón está iluminada.



- 7** Todos los brazos adaptadores están plegados hacia adentro.

¡Observación!

Con ambos estribos de seguridad plegados hacia fuera y bloqueados, el contenedor primero se subirá parcialmente (subida del contenedor asistida) y, a continuación, se debe cargar manualmente.

Vaciado del contenedor

- 1** Sitúe el elevador a la altura de recogida. Accione los botones subir o bajar.



- 2** Sitúe el contenedor delante del peine. Ruede el contenedor hacia delante hasta que el borde de recogida del contenedor se encuentre encima de los dientes del peine.

- 3** Recoja, suba y vacíe el contenedor. Accione el botón subir hasta que el contenedor se haya subido y vaciado totalmente.



- 4** Baje y suelte el contenedor. Accione el botón bajar hasta que el contenedor esté separado de los dientes del peine.



- 5** Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.

MANEJO DEL KT2

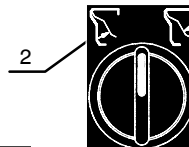
- 6** Sitúe el elevador en modo transporte.
Accione el botón bajar hasta que el elevador descansa contra los amortiguadores de goma.



20.1.6. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapaderas redondas mediante brazos DIN (EN840-3 / 770L - 1300L)

Compruebe los puntos siguientes:

- 1** Compruebe si el tabique trasero está totalmente desplazado hacia dentro "tabique trasero abierto". Si no es así: Sitúe el interruptor selector del tabique trasero en la posición (2). El interruptor selector tiene una función "mantener pulsado para funcionar".



- 2** Compruebe si la grúa está en modo transporte. Consulte el manual de la grúa para información detallada sobre el manejo de la misma.

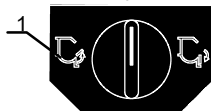
- 3** Compruebe si la grúa está desactivada.
El testigo debe estar "APAGADO".



MANEJO DEL KT2

- 4** Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.

Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1). Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



- 5** Compruebe si los carros elevadores están acoplados.

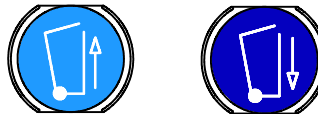
6 El botón selector para la retención de contenedor está en la posición (1) para contenedores con tapaderas redondas. La luz en el botón está iluminada.



- 7** Los brazos DIN están plegados hacia fuera.

Vaciado del contenedor

- 1** Sitúe el elevador a la altura de recogida. Accione los botones subir o bajar.



- 2** Sitúe el contenedor delante de los brazos adaptadores. Ruede el contenedor hacia delante hasta que los puntos de recogida del contenedor se encuentren encima de los puntos de recogida de los brazos adaptadores.

- 3** Recoja, suba y vacíe el contenedor. Accione el botón subir hasta que el contenedor se haya subido y vaciado totalmente.



- 4** Baje y suelte el contenedor. Accione el botón bajar hasta que el contenedor esté separado de los puntos de recogida de los adaptadores.



- 5** Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.
6 Repliegue los brazos DIN.

MANEJO DEL KT2

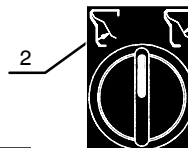
- 7** Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el botón bajar hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.



20.1.7. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con brazos adaptadores Bammens-Geesink (BG) (EN840-4 / 750L - 1600L)

Compruebe los puntos siguientes:

- 1** Compruebe si el tabique trasero está totalmente desplazado hacia dentro "tabique trasero abierto". Si no es así: Sitúe el interruptor selector del tabique trasero en la posición (2). El interruptor selector tiene una función "mantener pulsado para funcionar".



- 2** Compruebe si la grúa está en modo transporte. Consulte el manual de la grúa para información detallada sobre el manejo de la misma.

- 3** Compruebe si la grúa está desactivada. El testigo debe estar "APAGADO".



- 4** Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa. Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1). Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



MANEJO DEL KT2

- 5 Compruebe si los carros elevadores están acoplados.
- 6 Compruebe si los estribos están colocados hacia fuera.
- 7 Compruebe si los brazos adaptadores BG están plegados hacia fuera.
- 8 Al manipular contenedores con brazos BG no es posible seleccionar la **retención del contenedor** o la **guía de la cubierta** con el botón que se muestra a continuación. Compruebe si la retención del contenedor y la guía de la cubierta están en la posición de descanso.



Vaciado del contenedor

- 1 Sitúe el elevador a la altura de recogida. Accione los botones subir o bajar.



- 2 Sitúe el contenedor delante de los brazos adaptadores. Ruede el contenedor hacia delante hasta que los puntos de recogida del contenedor se encuentren encima de los puntos de recogida de los brazos adaptadores.

- 3 Recoja, suba y vacíe el contenedor. Accione el botón subir hasta que el contenedor se haya subido y vaciado totalmente.



- 4 Baje y suelte el contenedor. Accione el botón bajar hasta que el contenedor esté separado de los puntos de recogida.



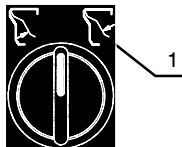
- 5 Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.
- 6 Repliegue los brazos adaptadores BG.
- 7 Sitúe los estribos hacia dentro.
- 8 Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el botón bajar hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.



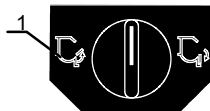
20.2. Manipulación de los contenedores con la grúa

Compruebe los puntos siguientes:

1 Compruebe si el tabique trasero está totalmente desplazado hacia abajo “tabique trasero cerrado”. Si no es así: Sitúe el interruptor selector del tabique trasero en la posición (1). El interruptor selector tiene una función “mantener pulsado para funcionar”.



2 Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa. Accione el selector para subir/bajar la rampa y gire a la posición (1). Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.



3 Compruebe si el elevador GCB 1000 II Splilift está en modo transporte. Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el botón bajar hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.



4 Active la grúa. Pulse el pulsador para activar la grúa. Si el testigo está “APAGADO”, la grúa está activada.



5 Llevar patas de apoyo de la grúa hacia abajo. Consulte el manual de la grúa para información detallada sobre el manejo de la misma.

6 Recoja, vacíe, baje y suelte el contenedor. Consulte el manual de la grúa para información detallada sobre el manejo de la misma.

7 Sitúe la grúa y las patas de apoyo a la posición de transporte.

8 Desactive la grúa. Accione el pulsador para desactivar la grúa. Si el testigo está “APAGADO”, la grúa está desactivada.



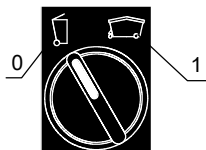
MANEJO DEL ELEVADOR TRADE BINLIFT L200

21. Manejo del elevador Trade binlift L200



¡ADVERTENCIA! Asegúrese de familiarizarse por completo con las advertencias relacionadas con el manejo antes de empezar a trabajar con la máquina.

El selector de elevadores (en el caso del Trade binlift L200 en combinación con el Skip Lifter / Equipo montacargas L600) sirve para elegir entre el manejo de los 2 elevadores. Para manejar el Trade binlift L200, sitúe el selector en la posición "0".



21.1. Manipulación de basura en bolsas, esparcida o voluminosa

- 1** Baje la rampa.
Para una rampa accionada manualmente; desbloquee y haga bajar la rampa.
- 2** Tire las bolsas, residuos sueltos o voluminosos a la tolva.
- 3** Haga que el mecanismo de compactación efectúe un solo ciclo. Con la rampa subida, pulse una vez el botón de inicio de ciclo continuo. Con la rampa bajada (Sistema abierto), debe accionarse el botón de ciclo continuo durante el movimiento de retroceso.

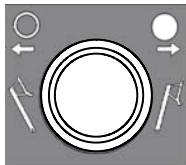


MANEJO DEL ELEVADOR TRADE BINLIFT L200

21.2. Manipulación de contenedores de 2 ruedas (EN840-1 / 120L - 370L)

Compruebe los puntos siguientes:

- 1 Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.
Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.
- 2 El sujetaccontenedores debe estar en la posición de trabajo, lo que significa que la luz del botón selector debe estar "encendida".



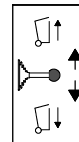
- 3 Todos los brazos adaptadores (si procede) se repliegan.



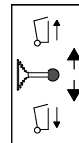
¡ADVERTENCIA! Durante la carga, no sitúe contenedores de 2 ruedas de tamaños diferentes para evitar que el contenedor pequeño pase por debajo del sujetaccontenedores en lugar de ser recogido por el mismo.

Vaciado del contenedor

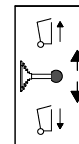
- 1 Sitúe el elevador a la altura de recogida.
Accione el botón subir o mueva el joystick hacia arriba o abajo.



- 2 Sitúe el contenedor delante del peine. Ruede el contenedor hacia delante hasta que el borde del contenedor se encuentre encima de los dientes del peine.
- 3 Recoja el contenedor. Accione el botón subir o mueva el joystick hacia arriba. Lleve el contenedor hacia la posición superior y vacíe el contenedor en la tolva. Se agitará automáticamente el contenedor hasta soltar el movimiento hacia arriba (del botón o joystick).

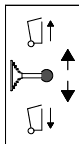
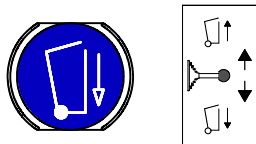


- 4 Cuando se vacíe el contenedor, accione el botón bajar o mueva el joystick hacia abajo. Baje el contenedor hasta el suelo.



MANEJO DEL ELEVADOR TRADE BINLIFT L200

- 5** Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.
- 6** Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el movimiento de bajada del botón del joystick hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.

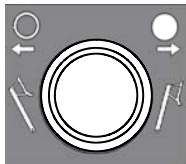


MANEJO DEL ELEVADOR TRADE BINLIFT L200

21.3. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapadera plana mediante el peine (EN840-2 / 500L - 770L)

Compruebe los puntos siguientes:

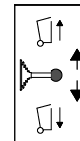
- 1** Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.
Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.
- 2** El sujetaccontenedores debe estar en la posición de trabajo, lo que significa que la luz del botón selector debe estar "encendida".



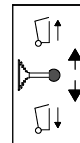
- 3** Todos los brazos adaptadores (si procede) se repliegan.

Vaciado del contenedor

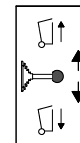
- 1** Sitúe el elevador a la altura de recogida.
Accione el botón subir o mueva el joystick hacia arriba o abajo.



- 2** Sitúe el contenedor delante del peine. Ruede el contenedor hacia delante hasta que el borde del contenedor se encuentre encima de los dientes del peine.
- 3** Recoja el contenedor. Accione el botón subir o mueva el joystick hacia arriba. Lleve el contenedor hacia la posición superior y vacíe el contenedor en la tolva.

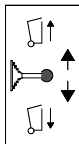
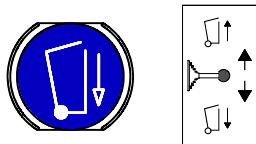


- 4** Cuando se vacíe el contenedor, accione el botón bajar o mueva el joystick hacia abajo. Baje el contenedor hasta el suelo.



MANEJO DEL ELEVADOR TRADE BINLIFT L200

- 5** Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.
- 6** Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el movimiento de bajada del botón del joystick hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.

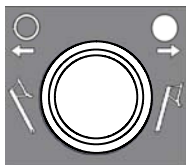


MANEJO DEL ELEVADOR TRADE BINLIFT L200

21.4. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapadera plana por medio del peine (EN840-2/1000L-1100L)

Compruebe los puntos siguientes:

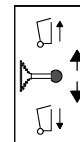
- 1** Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.
Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.
- 2** El sujetaccontenedores debe estar en la 2ª posición (opcional), lo que significa que la luz del botón selector debe estar "intermitente".



- 3** Todos los brazos adaptadores (si procede) se repliegan.

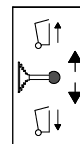
Vaciado del contenedor

- 1** Sitúe el elevador a la altura de recogida.
Accione el botón subir o mueva el joystick hacia arriba o abajo.

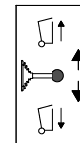


- 2** Sitúe el contenedor delante del peine. Ruede el contenedor hacia delante hasta que el borde del contenedor se encuentre encima de los dientes del peine.

- 3** Recoja el contenedor. Accione el botón subir o mueva el joystick hacia arriba. Lleve el contenedor hacia la posición superior y vacíe el contenedor en la tolva.

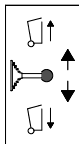


- 4** Cuando se vacíe el contenedor, accione el botón bajar o mueva el joystick hacia abajo. Baje el contenedor hasta el suelo.



MANEJO DEL ELEVADOR TRADE BINLIFT L200

- 5** Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.
- 6** Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el movimiento de bajada del botón del joystick hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.

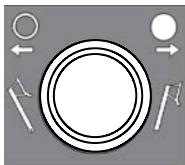


MANEJO DEL ELEVADOR TRADE BINLIFT L200

21.5. Manipulación de contenedores de 4 ruedas con tapadera redonda por medio del peine (EN840-3/770L-1100L)

Compruebe los puntos siguientes:

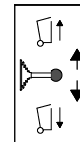
- 1 Compruebe si la rampa está subida. Si no es así, suba la rampa.
Para una rampa accionada manualmente; suba y bloquee la rampa.
- 2 El sujetaccontenedores debe estar en la posición de trabajo, lo que significa que la luz del botón selector debe estar "encendida".



- 3 Todos los brazos adaptadores (si procede) se repliegan.

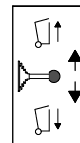
Vaciado del contenedor

- 1 Sitúe el elevador a la altura de recogida. Accione el botón subir o mueva el joystick hacia arriba o abajo.

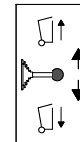


- 2 Sitúe el contenedor delante del peine. Ruede el contenedor hacia delante hasta que el borde del contenedor se encuentre encima de los dientes del peine.

- 3 Recoja el contenedor. Accione el botón subir o mueva el joystick hacia arriba. Lleve el contenedor hacia la posición superior y vacíe el contenedor en la tolva.

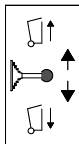


- 4 Cuando se vacíe el contenedor, accione el botón bajar o mueva el joystick hacia abajo. Baje el contenedor hasta el suelo.



MANEJO DEL ELEVADOR TRADE BINLIFT L200

- 5** Tras soltarlo, aleje el contenedor del elevador.
- 6** Sitúe el elevador en modo transporte. Accione el movimiento de bajada del botón del joystick hasta que el elevador descanse contra los amortiguadores de goma.



MANEJO DEL SKIP LIFTER / Equipo montacargas L600

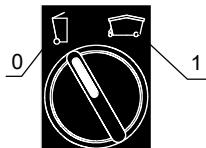
22. Manejo del elevador Skip Lifter / Equipo montacargas L600

22.1. Maneja del elevador Skip Lifter / Equipo montacargas L600 por medio de los mandos de la compuerta



¡ADVERTENCIA! Asegúrese de familiarizarse por completo con las advertencias relacionadas con el manejo antes de empezar a trabajar con la máquina.

El selector de elevadores (en el caso del Trade binlift L200 en combinación con el Skip Lifter / Equipo montacargas L600) sirve para elegir entre el manejo de los 2 elevadores. Para accionar el Skip Lifter / Equipo montacargas L600, sitúe el botón selector en la posición "1"

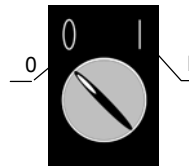


Se utiliza el botón selector del control remoto (opcional) para encender y apagar el control remoto.

En la posición "0", el control remoto no está activado

En la posición "1", el control remoto está activado

No debe estar activado el control remoto, por lo que el selector debe estar situado en "0".



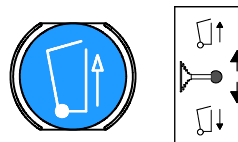
22.1.1. Manipulación de grandes contenedores elevándolos con un montacargas

Compruebe los puntos siguientes:

1 En caso el elevador Skip Lifter / Equipo montacargas L600 se combina con un elevador Trade binlift L200, la rampa debe plegarse detrás del elevador Trade binlift L200. Compruebe si la rampa está plegada detrás del elevador Trade binlift L200 y si la rampa apunta hacia abajo y está bloqueada. Para plegar la rampa detrás del elevador Trade binlift L200, siga los pasos 2 al 6;

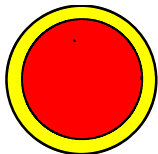
2 Mientras la rampa está subida, sitúe el elevador Trade binlift L200 en la posición superior, de modo que haya suficiente espacio para mover la rampa hacia abajo.

Accione el botón subir o mueva el joystick hacia arriba.

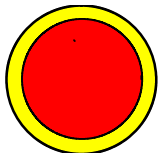


MANEJO DEL SKIP LIFTER / Equipo montacargas L600

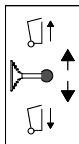
- 3** Accione el botón de emergencia para crear una zona de trabajo segura debajo del elevador.



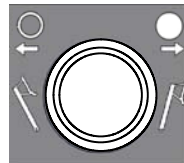
- 4** Baje la rampa. En caso de una rampa accionada manualmente; desbloquee y baje la rampa y vuelva a bloquearla en la posición inferior.



- 6** Con la rampa bajada, sitúe el elevador Trade binlift L200 en la posición inferior, delante de la rampa. Accione el botón bajar o mueva el joystick hacia abajo.



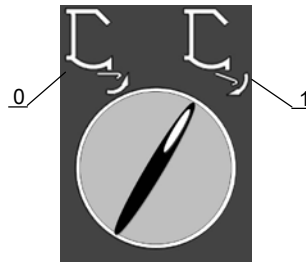
- 7** El sujetaccontenedores debe estar en la posición de descanso, lo que significa que la luz del botón selector debe estar continuamente "apagada".



- 8** Todos los brazos adaptadores (si procede) se repliegan.

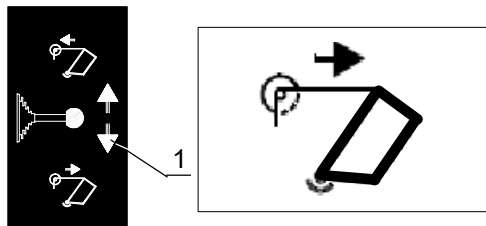
Vaciado del contenedor

- 1** Dé marcha atrás con el vehículo y sitúelo lo más cerca posible del contenedor.
- 2** Baje las patas de apoyo. Accione el selector para subir/bajar las patas de apoyo y sitúelo en la posición (1).

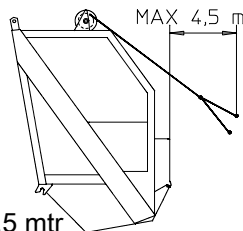
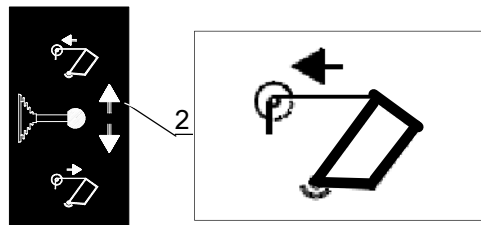


MANEJO DEL SKIP LIFTER / Equipo montacargas L600

3 Saque la eslinga del montacargas moviendo el joystick (1) hacia abajo o accionando el botón Avanzar montacargas (según se indica en la imagen de la derecha). Saque una longitud suficiente (4,5 m como máximo desde la parte trasera del equipo) accionando la unidad de control del Avanzar montacargas. Fije el dispositivo de anclaje de la eslinga de la manera prescrita al contenedor y asegúrese de su debida fijación.

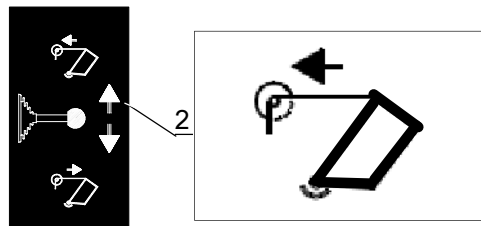


4 Recoja la eslinga del montacargas moviendo el joystick (2) hacia arriba o accionando el botón Recoger montacargas (según se indica en la imagen de la derecha). Recoja la eslinga, accionando la unidad de control de Recogida del montacargas, y compruebe si la barra de recogida del contenedor entre en los sujetacarteros de la compuerta y bajen hasta la posición inferior.



Extensión máximo eslinga 4.5 mtr

5 Recogida del contenedor accionando el botón Recoger montacargas o moviendo el joystick (2) hacia arriba.



MANEJO DEL SKIP LIFTER / Equipo montacargas L600

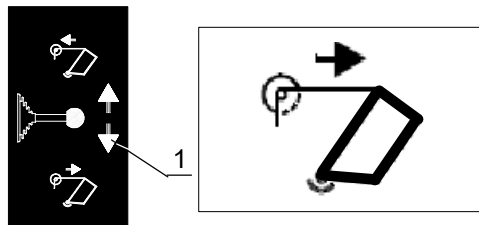
6 Durante el vaciado del contenedor, accione el botón de ciclo continuo. Mientras los detectores infrarrojo no detecten en contenedor, debe accionarse de forma continua (HTR) del botón de ciclo continuo.



7 Cuando el contenedor volcado haya alcanzado la posición de vaciado máxima y los 2 detectores infrarrojo detecten el contenedor, el mecanismo de compactación cumplirá con los requisitos de un sistema cerrado. Al pulsar el botón de encendido del ciclo continuo, se pone en marcha el mecanismo de compactación hasta que se interrumpa por otra acción o al pulsar de nuevo el botón. (si procede, el contenedor puede agitarse, véase 22.1.2. Agitador)
Si la tolva está sobrecargada, baje primero levemente el contenedor antes de accionar el botón de ciclo continuo.

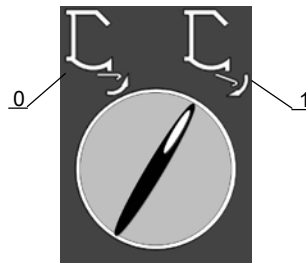


8 Una vez cargados todos los residuos, asegúrese de que no haya nadie detrás del contenedor y baje de nuevo con cuidado el contenedor al suelo.



9 Desacople la eslinga del contenedor y guarde el equipo de anclaje en el lugar pertinente.

10 Suba las patas de apoyo. Accione el selector para subir/bajar las patas de apoyo y sitúelo en la posición (0).

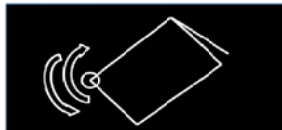


MANEJO DEL SKIP LIFTER / Equipo montacargas L600

22.1.2. Agitador

El agitador puede usarse únicamente cuando el contenedor esté elevado. El agitador puede ayudar a vaciar el contenedor cuando la basura se haya quedado pegada al contenedor. Agite el contenedor de la siguiente manera:

- 1** Suba el contenedor de modo que la barra de recogida entre por completo en los sujetaccontenedores. La barra de recogida debe ser detectada por un sensor situado en los sujetaccontenedores.
- 2** Suba el contenedor de modo que el contenedor volcado alcance la posición de vaciado máxima y sea detectado por los 2 detectores infrarrojo.
- 3** Para agitar el contenedor, pulse el pulsador de agitar. El agitador se cierra y desplaza el contenedor levemente hacia arriba. Al soltar el pulsador, el agitador se mantiene bloqueado hasta que se pulse de nuevo el pulsador. A continuación, el agitador se abre de nuevo, suelta el contenedor y el contenedor se desplazará levemente hacia abajo. Repita esta operación, si es necesario, para vaciar completamente el contenedor.



22.1.3. Cambio del movimiento de recogida y avance del montacargas

Si la eslinga se ha salido en exceso y se ha desenrollado por completo, puede ocurrir que, al pulsar el botón Recoger montacargas, este avanza, en vez de recoger la eslinga y al pulsar el botón Avanzar el montacargas empieza a recoger la eslinga. En este caso, el movimiento es inverso al accionamiento de los mandos. En este caso, debe sacarse de nuevo la eslinga (pulsando el botón Recoger montacargas) hasta que se haya desenrollado por completo y corregir el movimiento con respecto a la acción deseada.

22.1.4. Instrucciones de mantenimiento del montacargas

El montacargas requiere algunos cuidados especiales con respecto a su mantenimiento.

Controles mensuales:

- 1** Debe inspeccionarse la eslinga con respecto a daños o indicios de desgaste. En caso de detectarse daños o desgaste, sustituya inmediatamente la eslinga.
- 2** Compruebe los tornillos de fijación del montacargas. Si falta alguno, sustitúyalo y fije debidamente cualquier tornillo que esté suelto. Utilice únicamente tornillos y tuercas de clase 8.8 o superior.
- 3** Compruebe la alineación de la eslinga para evitar su desgaste.

Controles anuales:

- 1** Deje que un inspector cualificado y autorizado inspeccione la cinta y actúe de acuerdo con sus recomendaciones.

4-Controles anuales:

- 1** Deje que un inspector cualificado y autorizado inspeccione los ganchos metálicos, los ojales y el resto de la cinta y actúe de acuerdo con sus recomendaciones.

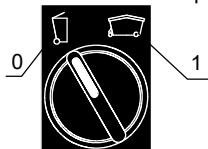
MANEJO DEL SKIP LIFTER / Equipo montacargas L600

22.2. Manejo del elevador Skip Lifter / Equipo montacargas L600 por medio de los mandos del control remoto (opcional)



¡ADVERTENCIA! Asegúrese de familiarizarse por completo con las advertencias relacionadas con el manejo antes de empezar a trabajar con la máquina.

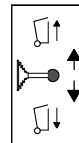
El **selector de elevadores** (el caso del Trade binlift L200 en combinación con el Skip Lifter / Equipo montacargas L600) sirve para elegir entre el manejo de los 2 elevadores. Para accionar el Skip Lifter / Equipo montacargas L600, sitúe el botón selector en la posición "1"



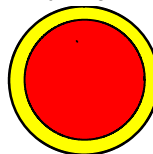
22.2.1. Manipulación de grandes contenedores elevándolos con un montacargas

Compruebe los puntos siguientes:

- 1** En caso el elevador Skip Lifter / Equipo montacargas L600 se combina con un elevador Trade binlift L200, la rampa debe plegarse detrás del elevador Trade binlift L200. Compruebe si la rampa está plegada detrás del elevador Trade binlift L200 y si la rampa apunta hacia abajo y está bloqueada. Para plegar la rampa detrás del elevador Trade binlift L200, siga los pasos 2 al 6;
- 2** Mientras la rampa está subida, sitúe el elevador Trade binlift L200 en la posición superior, de modo que haya suficiente espacio para mover la rampa hacia abajo. Accione el botón subir o mueva el joystick hacia arriba.



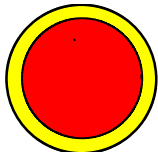
- 3** Acciones el botón de emergencia para crear una zona de trabajo segura debajo del elevador.



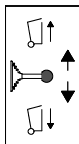
- 4** Baje la rampa. En caso de una rampa accionada manualmente; desbloquee y baje la rampa y vuelva a bloquearla en la posición inferior.

MANEJO DEL SKIP LIFTER / Equipo montacargas L600

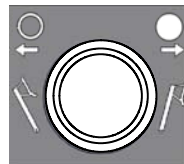
- 5** Desactive el botón de emergencia tirando de él.



- 6** Con la rampa bajada, sitúe el elevador Trade binlift L200 en la posición inferior, delante de la rampa. Accione el botón bajar o mueva el joystick hacia abajo.



- 7** El sujetacontenedores debe estar en la posición de descanso, lo que significa que la luz del botón selector debe estar continuamente "apagada".



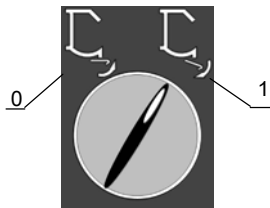
- 8** Todos los brazos adaptadores (si procede) se repliegan.

MANEJO DEL SKIP LIFTER / Equipo montacargas L600

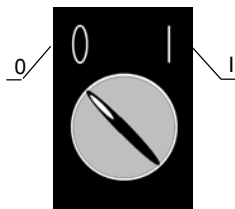
Vaciado del contenedor

1 Dé marcha atrás con el vehículo y sitúelo lo más cerca posible del contenedor.

2 Baje las patas de apoyo. Accione el selector para subir/bajar las patas de apoyo y sitúelo en la posición (1).



3 Active el control remoto. Sitúe el interruptor selector del control remoto en la posición (1). Con el selector del control remoto en la posición (1), las funciones del montacargas y del agitador podrán controlarse únicamente por medio del control remoto.



4 Active el control remoto en el control remoto. Sitúe el interruptor selector del control remoto en la posición (1).



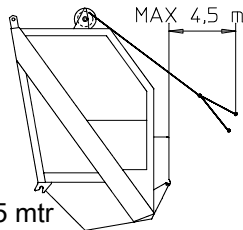
5 Haga avanzar la eslinga del montacargas accionando los botones Avanzar montacargas y el botón de validación / mantener pulsado para hacer funcionar. Saque una longitud suficiente (4,5 m como máximo desde la parte trasera del equipo) accionando la unidad de control del Avanzar montacargas. Fije el dispositivo de anclaje de la eslinga de la manera prescrita al contenedor y asegúrese de su debida fijación.



MANEJO DEL SKIP LIFTER / Equipo montacargas L600



Extensión máximo eslinga 4.5 mtr



6 Recoja la eslinga del montacargas accionando los botones Recoger montacargas y el botón de validación / mantener pulsado para hacer funcionar. Recoja la eslinga, accionando la unidad de control de Recogida del montacargas, y compruebe si la barra de recogida del contenedor entre en los sujetaccontenedores de la compuerta y bajen hasta la posición inferior.



7 Recoja el contenedor del montacargas accionando los botones Recoger montacargas y el botón de validación / mantener pulsado para hacer funcionar.



8 Cuando el contenedor volcado haya alcanzado la posición de vaciado máxima y los 2 detectores infrarrojo detecten el contenedor, el mecanismo de compactación cumplirá con los requisitos de un sistema cerrado. Al pulsar el botón de encendido de la compactación, se pone en marcha el mecanismo de compactación hasta que se interrumpa por otra acción o al pulsar de nuevo el botón. (si procede, el contenedor puede agitarse, véase 22.2.2. Agitador)

Si la tolva está sobrecargada, baje primero levemente el contenedor antes de accionar el botón de ciclo continuo.



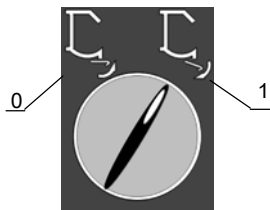
MANEJO DEL SKIP LIFTER / Equipo montacargas L600

9 Una vez cargados todos los residuos, asegúrese de que no haya nadie detrás del contenedor y baje de nuevo con cuidado el contenedor al suelo.



10 Desacople la eslinga del contenedor y guarde el equipo de anclaje en el lugar pertinente.

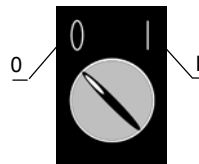
11 Suba las patas de apoyo. Accione el selector para subir/bajar las patas de apoyo y sitúelo en la posición (0).



12 Desactive el control remoto en el control remoto. Sitúe el interruptor selector del control remoto en la posición (0).



13 Desactive el control remoto. Sitúe el interruptor selector del control remoto en la posición (0).



MANEJO DEL SKIP LIFTER / Equipo montacargas L600

22.2.2. Agitador

El agitador puede usarse únicamente cuando el contenedor esté elevado. El agitador puede ayudar a vaciar el contenedor cuando la basura se haya quedado pegada al contenedor. Agite el contenedor de la siguiente manera:

- 1** Suba el contenedor de modo que la barra de recogida entre por completo en los sujetaccontenedores. La barra de recogida debe ser detectada por un sensor situado en los sujetaccontenedores.
- 2** Suba el contenedor de modo que el contenedor volcado alcance la posición de vaciado máxima y sea detectado por los 2 detectores infrarrojo.
- 3** Para agitar el contenedor, pulse el pulsador de agitar. El agitador se cierra y desplaza el contenedor levemente hacia arriba. Al soltar el pulsador, el agitador se mantiene bloqueado hasta que se pulse de nuevo el pulsador. A continuación, el agitador se abre de nuevo, suelta el contenedor y el contenedor se desplazará levemente hacia abajo. Repita esta operación, si es necesario, para vaciar completamente el contenedor.



22.2.3. Cambio del movimiento de recogida y avance del montacargas.

Si la eslinga se ha salido en exceso y se ha desenrollado por completo, puede ocurrir que, al pulsar el botón Recoger montacargas, este avanza, en vez de recoger la eslinga y al pulsar el botón Avanzar el montacargas empieza a recoger la eslinga. En este caso, el movimiento es inverso al accionamiento de los mandos. En este caso, debe sacarse de nuevo la eslinga (pulsando el botón Recoger montacargas) hasta que se haya desenrollado por completo y corregir el movimiento con respecto a la acción deseada.

22.2.4. Instrucciones de mantenimiento del montacargas

El montacargas requiere algunos cuidados especiales con respecto a su mantenimiento.

Controles mensuales:

- 1** Debe inspeccionarse la eslinga con respecto a daños o indicios de desgaste. En caso de detectarse daños o desgaste, sustituya inmediatamente la eslinga.
- 2** Compruebe los tornillos de fijación del montacargas. Si falta alguno, sustitúyalo y fije debidamente cualquier tornillo que esté suelto. Utilice únicamente tornillos y tuercas de clase 8.8 o superior.
- 3** Compruebe la alineación de la eslinga para evitar su desgaste.

Controles anuales:

- 1** Deje que un inspector cualificado y autorizado inspeccione la cinta y actúe de acuerdo con sus recomendaciones.

4-Controles anuales:

- 1** Deje que un inspector cualificado y autorizado inspeccione los ganchos metálicos, los ojaes y el resto de la cinta y actúe de acuerdo con sus recomendaciones.

POLIPASTO DE OTRO FABRICANTE

23. Polipasto de otro fabricante



Consultar el manual del usuario del polipasto de otro fabricante instalado para información sobre la seguridad, el funcionamiento e instrucciones de mantenimiento de este equipo.



Asegurarse de que el vehículo recolector de basura esté situado en una superficie plana

23.1.Requisitos

El polipasto de otro fabricante tiene que usar el sistema hidráulico de aceite a presión y el circuito eléctrico del vehículo recolector de basura y debe ajustarse a los siguientes requisitos:

- Caudal de aceite: mínimo 40 l/min., máximo 60 l/min.
- Presión: mínimo 180 bares, máximo 250 bares.
- Debe suministrarse al elevador aceite limpio y autorizado, a través del filtro 10µm. Los requisitos de aceite deben cumplir con 16/13 de ISO 4406.
- La presión de retorno máxima es de 2 bares.
- Los racores rápidos deben cumplir con: DN25A según ISO 7241-1.
Lado de presión (conducto P): 20mm (macho).
Lado de retorno (conducto T): 25mm (hembra).
- La alimentación eléctrica es de 18 - 30 V CC, dependiendo del chasis / 5 amp. con un conector simple o doble de 16 patillas.

23.1.1.Montaje y desmontaje del polipasto de otro fabricante

Equipo necesario:

- Llave de 24 mm.
- Llave dinamométrica de 0-250 Nm.

Montaje

1 **Conducir** el vehículo al lugar de mantenimiento especialmente destinado para este fin.

2 **Parar** el motor del vehículo y desconectar la alimentación eléctrica principal.

3 **Montar** el elevador de contenedores en su base de acuerdo con las instrucciones del proveedor del polipasto de otro fabricante.

4 **Asegurarse** de la limpieza de las conexiones hidráulicas.

5 **Conectar** los conductos de envío y retorno hidráulicos al elevador. Asegurarse de conectar correctamente los racores para evitar pérdidas y daños.

6 **Conectar** los conectores eléctricos. Véase la sección 23.1.2. Conexiones eléctricas.

POLIPASTO DE OTRO FABRICANTE

Desmontaje

- 1 Conducir** el vehículo al lugar de mantenimiento especialmente destinado para este fin.
- 2 Llevar** el elevador a la posición más baja.
- 3 Parar** el motor del vehículo y desconectar la alimentación eléctrica principal.
- 4 Desconectar** los conectores eléctricos. Véase la sección 23.1.2. Conexiones eléctricas.
- 5 Cubrir y proteger** todas las conexiones eléctricas. Colocar para ello unos tapones en los mismos.
- 6 Asegurarse** de que el sistema hidráulico esté despresurizado y desconectar las líneas de retorno y de presión hidráulicas.
- 7 Cubrir y proteger** todas las conexiones hidráulicas.
- 8 Desmontar** el elevador de contenedores de su base de acuerdo con las instrucciones del proveedor del polipasto de otro fabricante.
- 9 Almacenar** el elevador de contenedores de acuerdo con las instrucciones del proveedor del polipasto de otro fabricante.

POLIPASTO DE OTRO FABRICANTE

23.1.2. Conexiones eléctricas (para información)

Las conexiones constan de un conector sencillo de 16 polos o conectores dobles de 16 polos.

La configuración de los polos cumple con prEN 1501-5 según se indica en las tablas de esta sección.

Conexiones de un conector simple de 16 patillas

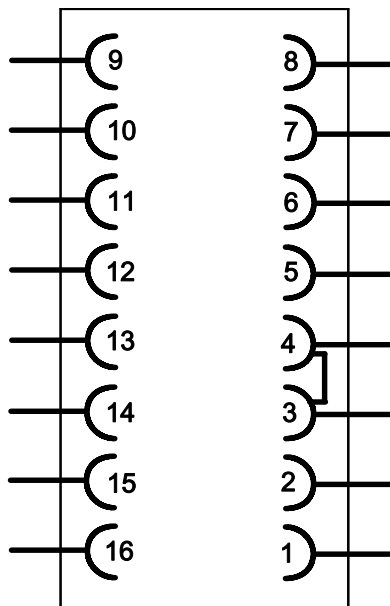


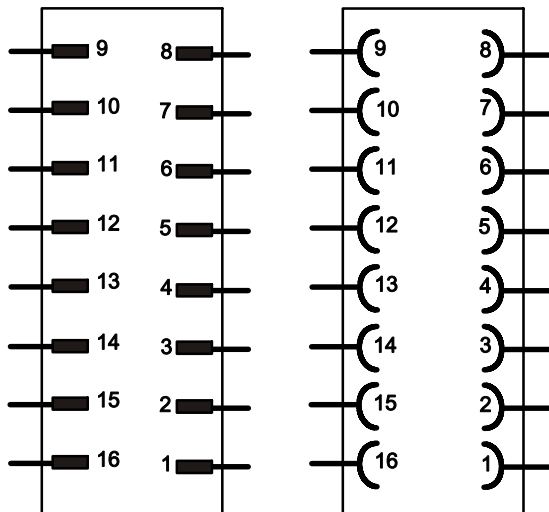
Tabla de conexiones de un conector simple de 16 patillas

Conexión	Función
1	Entrada, alimentación eléctrica es de 18 - 30 VDC, dependiendo del chasis / 5 amp., después de la llave de contacto
2	Entrada, alimentación eléctrica es de 18 - 30 VDC, dependiendo del chasis / 5 amp., después de la llave de contacto
3	Masa
4	Masa
5	Marcha atrás de la caja de cambios puesta
6	Elevador en posición abajo
7	No conectar
8	Entrada de señal de parada
9	Salida de señal de parada
10	Entrada de parada de emergencia
11	Salida de parada de emergencia
12	Contador de contenedores
13	Dispositivo elevador habilitado
14	Alimentación hidráulica
15	Sistema cerrado
16	Marcha mecanismo de compactación

POLIPASTO DE OTRO FABRICANTE

Conexiones con doble conector de 16 patillas

Enchufe macho del elevador(1) Enchufe hembra del elevador(2)



POLIPASTO DE OTRO FABRICANTE

Tabla de conexiones para el conector de 16 patillas (1) fijado en el RCV (hembra)

Conexión	Función
1	Entrada, alimentación eléctrica es de 18 - 30 VDC, dependiendo del chasis / 5 amp., después de la llave de contacto
2	Entrada, alimentación eléctrica es de 18 - 30 VDC, dependiendo del chasis / 5 amp., después de la llave de contacto
3	Masa
4	Masa
5	Engranaje inversor engranado en la caja de engranajes
6	Elevador en posición abajo
7	CANBUS CLeAN OPEN Limpieza ABIERTO
8	Salida de señal de parada
9	Entrada de señal de parada
10	Salida de parada de emergencia
11	Entrada de parada de emergencia
12	Contador de contenedores
13	Dispositivo elevador habilitado
14	Alimentación hidráulica
15	CANBUS CLeAN OPEN Limpieza ABIERTO
16	Marcha mecanismo de compactación

Tabla de conexiones para el conector de 16 patillas (2) con cable (macho) del RCV

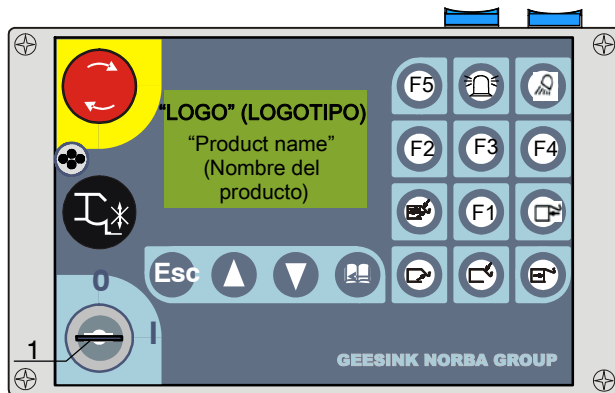
Conexión	Función
1	Entrada, alimentación eléctrica es de 18 - 30 VDC, dependiendo del chasis / 5 amp., después de la llave de contacto
2	Elevador conectado
3	Distancia de seguridad
4	Distancia de seguridad
5	Estribos ocupados
6	Bloqueo del compactador
7	CANBUS CLeAN OPEN Limpieza ABIERTO
8	Entrada de señal de parada
9	Salida de señal de parada
10	Entrada de parada de emergencia
11	Salida de parada de emergencia
12	Parada de emergencia sistema de control
13	Sistema cerrado
14	Bloqueo del elevador
15	CANBUS CLeAN OPEN Limpieza ABIERTO
16	Sistema cerrado

CONFIGURACIÓN DEL CCB

24. Configuración del puesto de control de la cabina

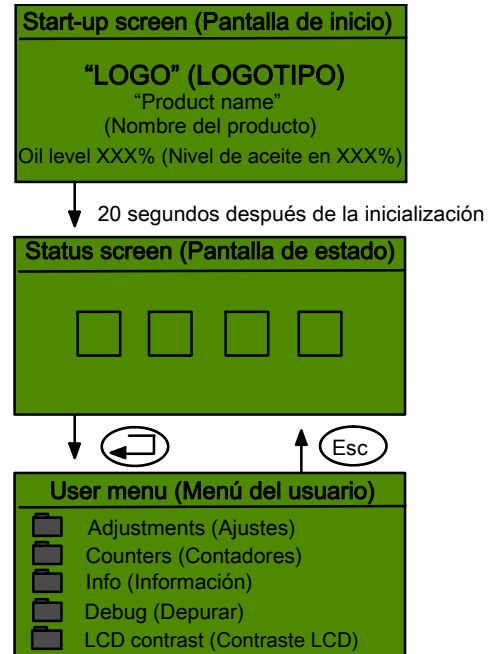
24.1. Puesta en marcha de los controles y mandos del contenedor recolector

Asegúrese de que el contenedor recolector siga estando activado. Si no es así, sitúe el interruptor general (1) en la posición I. El contenedor recolector está activado si en la pantalla aparecen el LOGOTIPO y el Nombre del producto. El tiempo de puesta en marcha del sistema depende del número de módulos conectados al sistema. Por tanto, tarda unos segundos antes de que se puedan accionar las funciones del contenedor recolector. 20 segundos después de la puesta en marcha de los controles y mandos del contenedor recolector, se puede leer y modificar la configuración.



24.2. Estructura del menú

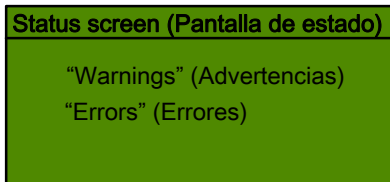
Después de poner en funcionamiento los controles y mandos del contenedor recolector, aparecerán las siguientes pantallas en el monitor del panel de control de cabina. El nivel de aceite en la pantalla es opcional.



Después 20 segundos desaparece la pantalla de inicio y se muestra la pantalla de **estado**. Con el botón "aceptar" o "ESC" ahora es posible conmutar entre el **Menú del usuario** y la **Pantalla de estado**.

CONFIGURACIÓN DEL CCB

En la pantalla de Estado se muestra el texto siguiente:



Texto que se visualiza para "Warnings" (Advertencias).

- Rescue activated (Rescate activado)
- Body door open (Puerta del contenedor recolector abierta)
- Replace filter (Cambiar filtro)
- Ch. Filter >750* (Cambio filtro >750*)
- Change Oil >1500** (Cambio aceite >1500**)
- Lubr. Service >50*** (Servicio lubr. >50***)

* Debe sustituirse el cartucho del filtro hidráulico.

** Debe cambiarse el aceite hidráulico.

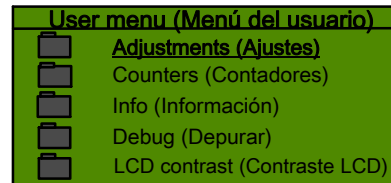
*** Engrase el sistema.

24.3. Menú del usuario

En el menú de usuario, se pueden modificar los reglajes, los contadores se pueden leer y poner a cero.

El menú de información proporciona información sobre el software.

El menú de contraste de los LCD se utiliza para ajustar el contraste de la pantalla.



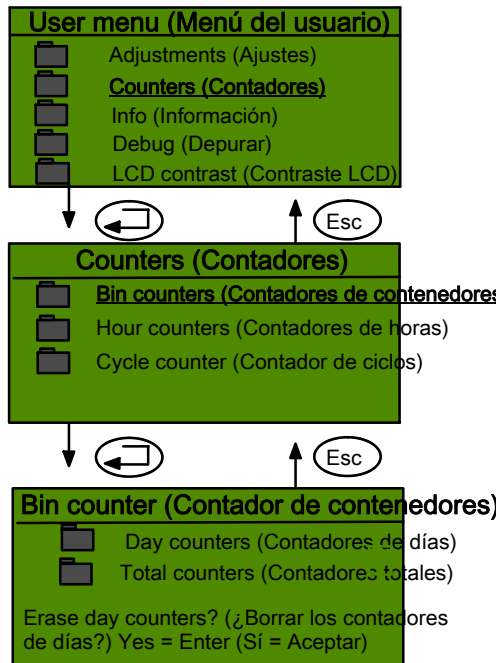
Menú del usuario: Ajustes

Función	Adjustments (Ajustes)	Texto en pantalla
Contrapresión regulable	0-100% (pasos de 5%)	>Back press: XXX%
Arranque automático del compactador por accionamiento elevador	ON-OFF (Marcha-Paro)	>Auto comp: XXX
RPM ON-OFF*	ON-OFF (Marcha-Paro)	>RPM: XXX
Número de ciclos automáticos	0-10	>Cycle times XX

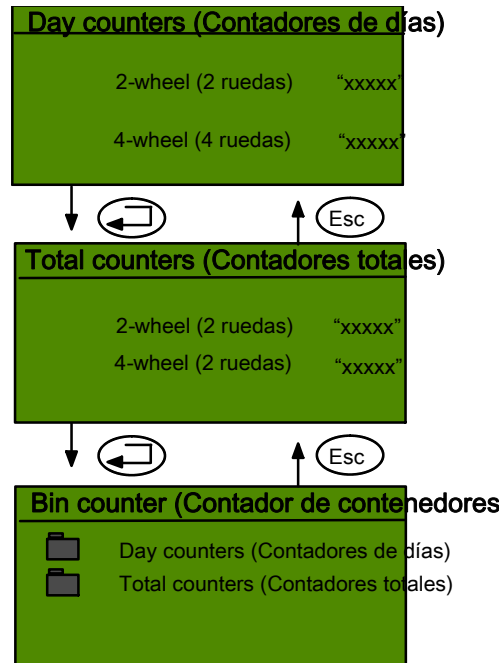
* Selección ON/OFF del número incrementado de revoluciones.

CONFIGURACIÓN DEL CCB

Menú del usuario: contadores



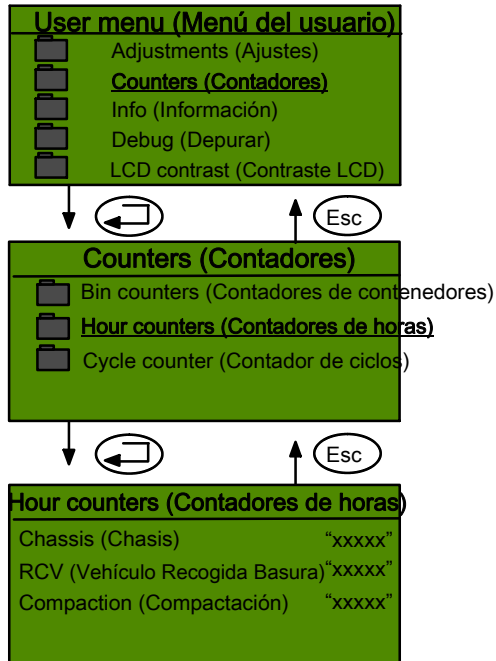
Menú del usuario: contadores



En el caso de configuración Open Back (OB) no habrá texto en la pantalla sobre contadores de contenedores.

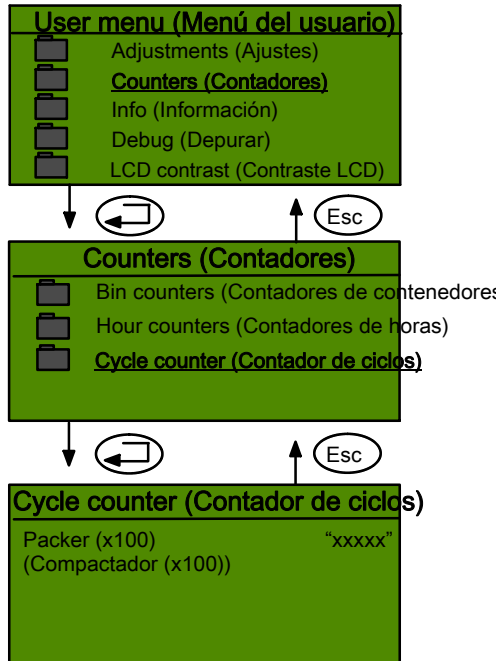
CONFIGURACIÓN DEL CCB

Menú del usuario: contadores

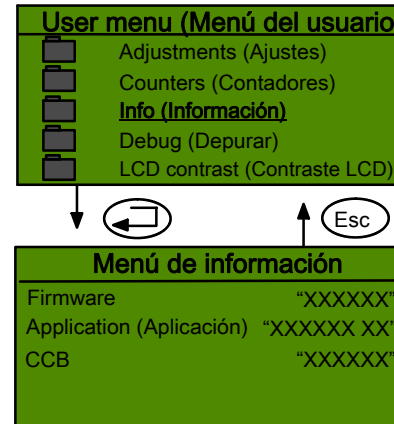


CONFIGURACIÓN DEL CCB

Menú del usuario: contadores

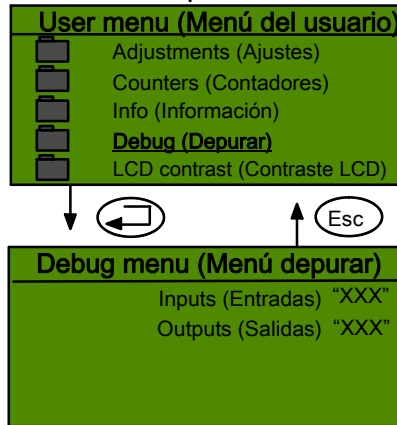


Menú del usuario: Información



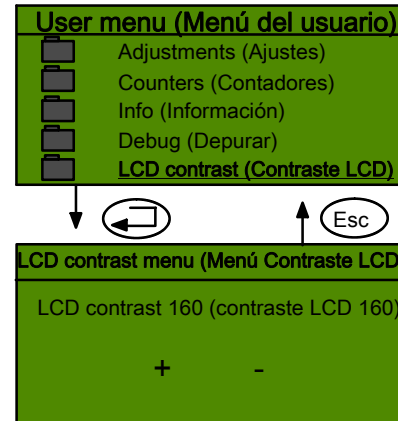
CONFIGURACIÓN DEL CCB

Menú del usuario: Depurar



Todas las entradas del VIM y de los módulos periféricos
Todas las salidas del VIM y de los módulos periféricos

Menú del usuario: Contraste LCD



Ajustable de 0 - 160

CONFIGURACIÓN DEL CCB

24.4. Códigos de error en la Pantalla de estado

Texto que se visualiza para "Errors" (Errores).

Código de error	Explicación del código
código 001	Código de error del relé (K11) de la parada de emergencia
código 002	Código de error del relé (K12) o (K25) del mecanismo de compactación
código 003	Código de error del relé (K13) de indicación de la compuerta
código 004	Código de error del relé (K14) de los estribos
código 005	Código de error del relé (K15) de apertura/cierre de la compuerta
código 006	Código de error del relé (K23) del elevador derecho
código 007	Código de error en el relé (K22) del elevador izquierdo
código 008	Código de error en el relé (K24) de los brazos de seguridad
código 009	Código de error del relé (K25) de la subida del elevador ETB
código 010	Error en el sensor de la puerta del contenedor recolector (Q58)
código 011	Error en el sensor de la compuerta cerrada en 500 mm (Q66)
código 012	Error en el sensor de la compuerta apertura limitada
código 013	Error en el sensor (Q131) sin conexión o cortocircuito posición elevador izquierdo

Código de error	Explicación del código
código 014	Error en el sensor (Q130) sin conexión o cortocircuito posición elevador derecho
código 015	Error salida "elevador derecho arriba" en funcionamiento sin comando de software
código 016	Salida "elevador izquierdo arriba" en funcionamiento sin comando de software
código 017	Error en el sensor (Q31) compuerta abierta
código 022	Error en los botones del elevador splitlift
código 023	Error en los botones de encendido del mecanismo de compactación
código 024	Error botones de descarga
código 025	Error en el interruptor de la rampa guía
código 026	Error en los botones del GCB
código 027	Error en los botones del elevador ETB
código 030	Error falta módulo Eurovim
código 048	Error de aislamiento del sistema plugin
código 049	Carga del tabique activa

CONFIGURACIÓN DEL CCB

código 050	Error protección cercanía bajos lado izquierdo
código 051	Error protección cercanía bajos lado derecho
código 052	Problema en la comunicación entre el chasis y el contenedor recolector sobre la restricción en el uso de los estribos.
código 053	Problema en la comunicación entre el chasis y el contenedor recolector sobre el aumento de RPM.
código 054	Problema en la comunicación entre el chasis y el contenedor recolector sobre la activación de la toma de fuerza.
código 055	Problema en la comunicación CAN hacia el chasis.

Para borrar el código de error 001, sitúe el interruptor general (1) en el panel de control en la posición 0 y vuelva a situar esta llave en la posición I.

Para borrar los otros códigos de error > 001 y < 052, pulse el botón de escape en el puesto de control de la cabina.

Para borrar los códigos de error > 051, si el error aparece por primera vez, pulse el botón de escape en el puesto de control de la cabina. Si el error vuelve a aparecer: reinicie el chasis y el contenedor colector.

25. Mantenimiento

25.1.General

En este capítulo se describe qué trabajos de inspección y de mantenimiento deben realizarse. En caso de que necesite más información, por favor, póngase en contacto con el centro de servicio más cercano GEESINKNORBA.

El mantenimiento que requiere la máquina depende principalmente de las condiciones de servicio. Los intervalos recogidos en el programa de mantenimiento son únicamente valores orientativos y deben aplicarse por un Centro de Servicio autorizado GEESINKNORBA durante el período de garantía.

Todas las personas implicadas en el mantenimiento de la máquina deben estar formadas y cualificadas para el trabajo y deben tener a su disposición la documentación de la máquina.

Para garantizar la eficacia, fiabilidad y vida útil de la máquina y de sus componentes, deben utilizarse exclusivamente piezas de repuesto originales.

Las modificaciones en los ajustes podrán realizarse únicamente tras recibir la autorización por escrito GEESINKNORBA.

La modificación de los ajustes sin la autorización pertinente podrá invalidar la garantía y la responsabilidad legal. Durante el período de garantía, el cliente y el usuario de la máquina están obligados a atenerse estrictamente a las instrucciones de manejo y mantenimiento detalladas en este manual.

¡Observación!

El programa de mantenimiento recomendado en este capítulo se basa en una media de 1500 horas de trabajo al año.

25.2.Advertencias de limpieza generales



Limpiar el vehículo únicamente en lugares destinados especialmente para este fin



Apague siempre el motor durante la limpieza. Asegúrese de que no pueda ser encendido por ninguna persona no autorizada y aplique el freno de mano.



No dirija un chorro de agua a alta presión a menos de medio metro a los componentes eléctricos, como los armarios eléctricos y cables.



Las piezas de zinc no deben ser lavadas con líquidos con un pH superior a 8,5 o un pH inferior a 4,0, para evitar que el zinc se disuelva.



No dañe con un chorro de agua a alta presión las pegatinas de advertencia.



Tras la limpieza, introduzca grasa en todas las boquillas de engrase hasta que salga grasa por los puntos de articulación.

La capa de zinc que en la actualidad montamos en nuestras piezas no contiene materiales recogidos en la directiva RoHS (Restricción del uso de sustancias peligrosas). El riesgo de que la capa de zinc pueda disolverse así como que haya emisiones que lleguen al suelo y a las aguas superficiales es despreciable.

25.3. Programa de mantenimiento rutinario



ANTES DE REALIZAR CUALQUIER TRABAJO DE MANTENIMIENTO, LEA ATENTAMENTE EL CAPÍTULO 1. ADVERTENCIAS Y PREPARATIVOS Y ATÉNGASE A LAS INSTRUCCIONES

Después de cada trayecto

- 1** Conduzca el vehículo al lugar de mantenimiento especialmente destinado para este fin.
- 2** Asegúrese de que el contenedor recolector esté activado. Si no es así: Introduzca la llave y sitúela en la posición 1. Si está encendido el testigo rojo, está conectada el contenedor recolector.
- 3** Compruebe, mientras el mecanismo de compactación está funcionando, si la aguja del indicador de suciedad del aceite se encuentra en la zona verde.
- 4** Compruebe si todas las vistas aparecen correctamente en el(los) monitor(es).
- 5** Apague el contenedor recolector. Sitúe la llave en la posición 0 y retire la llave. Está apagado el contenedor recolectora si el testigo rojo deja de estar encendido.
- 6** Apague el motor y saque las llaves del contacto.
- 7** Limpie las lentes de la(s) cámara(s) con un paño limpio y suave.

MANTENIMIENTO

Cada semana

- 1** Realice el mantenimiento diario y elimine todos los residuos de la tolva.
- 2** Elimine todos los residuos que se encuentren entre o cerca de dos partes móviles opuestas (cilindros y puntos articulados).
- 3** Abra la puerta de acceso lateral y elimine los residuos que se encuentren delante de la placa de eyección.
- 4** Elimine los residuos que se hayan atascado entre la placa de eyección y los tabiques del contenedor recolector.
- 5** Elimine los residuos de los rieles guía de la placa de eyección.
- 6** Compruebe, con el mecanismo de compactación y el elevador en la posición de marcha lenta y la placa de eyección totalmente replegada, si el nivel del indicador del nivel de aceite está a $\frac{3}{4}$ como mínimo. Si es necesario, rellénelo.
- 7** Compruebe si no se presentan signos de pérdida de aceite por los componentes hidráulicos o alrededor del vehículo. En caso de constatar pérdidas, póngase en contacto con un técnico cualificado.
- 8** Compruebe la estanqueidad del sistema hidráulico e inspeccione las tuberías flexibles por si tienen desgaste.
- 9** Compruebe la estanqueidad del sistema neumático e inspeccione las tuberías flexibles por si tienen desgaste.
- 10** Lubrique todos los puntos de lubricación del vehículo. Utilice grasa del tipo NLGI, clase 2. Para la posición de cada punto, consulte la relación de la figura 25.4.

Cada mes o cada 100 horas de trabajo

- 1** Realice el mantenimiento diario y elimine todos los residuos de la tolva.
- 2** Compruebe la acumulación de residuos entre el pasillo (centro de rotación del yugo) y el tabique lateral de la compuerta, izquierda y derecha, y elimínela. Para esta operación, abra la placa de recubrimiento inferior de la compuerta. Compruebe el funcionamiento de los dos interruptores de proximidad.

Cada seis meses o cada 500 horas de trabajo

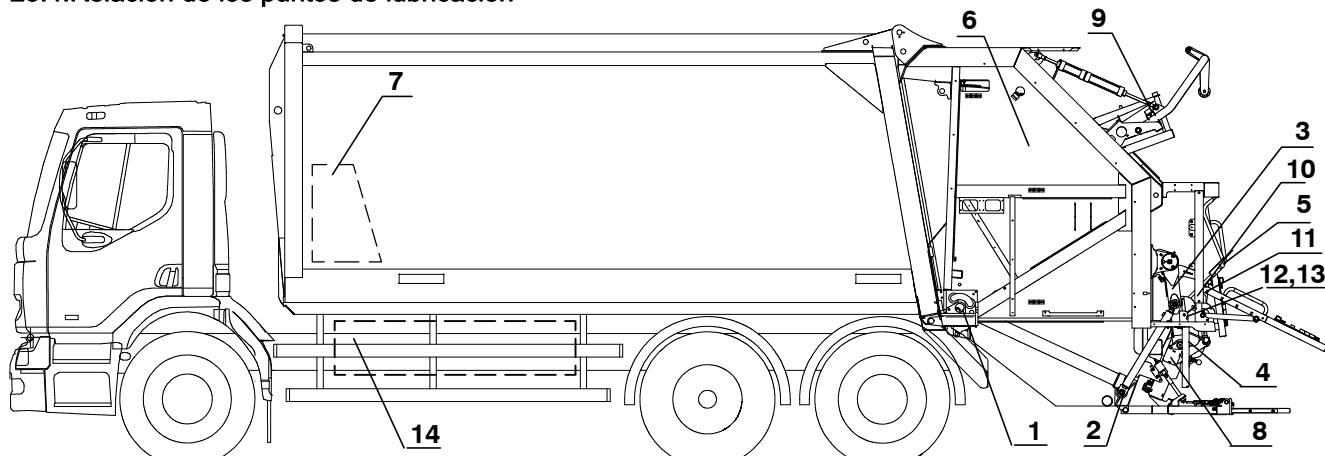
- 1** Compruebe si tienen holgura los casquillos de los cojinetes y los pasadores.
- 2** Compruebe si los puntos articulados del yugo y los puntos articulados de la placa de presión tienen holgura.
- 3** Sustituya el filtro si la aguja del indicador de suciedad del aceite se encuentra en la zona roja.

Cada año

- 1** Cambie el aceite hidráulico o solicite a su proveedor de aceite que compruebe el aceite y actúe según sus indicaciones.
- 2** Sustituya el filtro de presión y/o de retorno.

MANTENIMIENTO

25.4.Relación de los puntos de lubricación



Puntos de engrase estándar

- 1** Punto articulado del yugo 2 x 1
- 2** Punto articulado del cilindro del elevador 2 x 2
- 3** Brazos elevadores 2 x 2 parte superior 2 x 1 parte inferior
- 4** Barra de tracción 2 x 2
- 5** Rampa 2 x 1
- 6** Punto articulado de la placa de presión parte superior (eje de la parte interior) 2 x 1
- 7** Puntos articulados de la puerta del contenedor recolector 2 x

Puntos de engrase que dependen del elevador

- 8** Carros elevadores del elemento de acoplamiento 1 x parte superior 1 x parte inferior
- 9** Guía de la cubierta / retención de contenedor 2 x
- 10** Bloqueo del peine del contenedor 2 x 2
- 11** Estribos de seguridad 2 x 1
- 12** Brazos adaptadores del punto articulado 2 x 1 (brazos DIN)
- 13** Brazos adaptadores del punto articulado 2 x 1 (brazos BG)

Puntos de engrase del eje conductor de la bomba hidráulica

- 14** Puntos de engrase del eje de mando de la bomba hidráulica (ambos lados).

25.5.Mantenimiento del polipasto de otro fabricante

Para la seguridad, el funcionamiento e instrucciones de mantenimiento del polipasto de otro fabricante que se haya montado, consulte por favor el manual de usuario de este equipo.



**LOS FALLOS DETECTADOS DEBEN SER
RESUELTOS ANTES DE QUE EL ELEVADOR
SEA PUESTO DE NUEVO EN
FUNCIONAMIENTO**

This image shows a blank sheet of white paper with horizontal ruling lines. At the very top, there is a solid gray rectangular band spanning the entire width of the page. Below this band, the page is filled with evenly spaced horizontal black lines, typical of notebook paper. There are no margins, text, or other markings on the page.