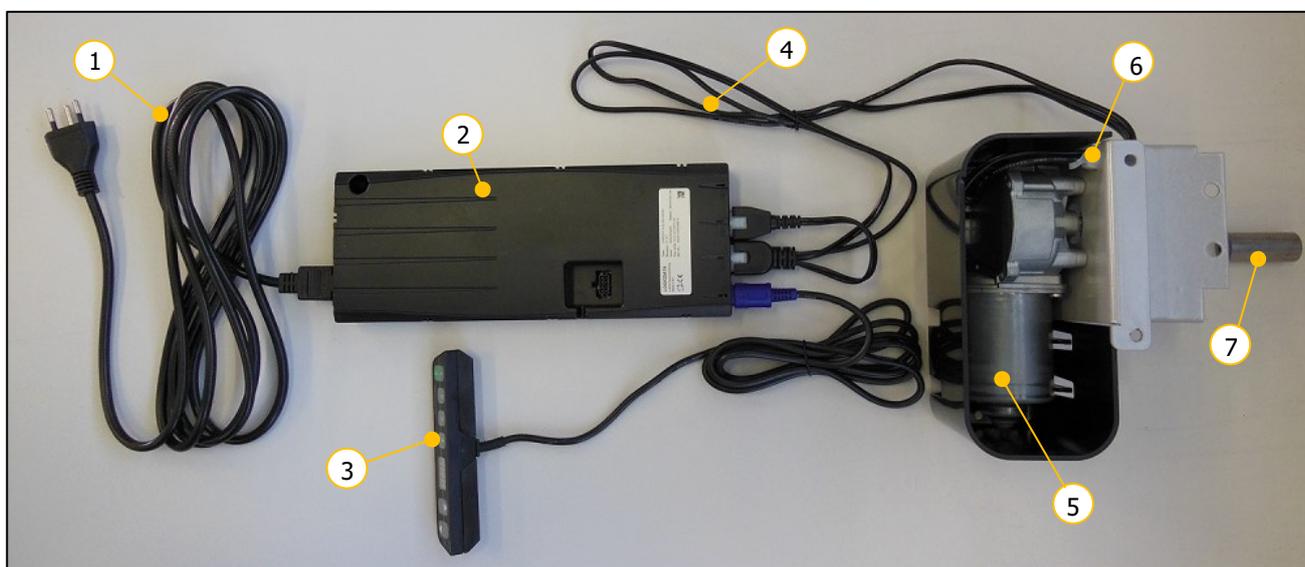


## Mode d'emploi - Moteur PXD compact

pour commander et entraîner des systèmes de levage hydrauliques d'Ergoswiss AG



Avant la mise en service, veuillez lire attentivement ce mode d'emploi. Ce mode d'emploi doit toujours être gardé à proximité immédiate du système.



- ① Câble d'alimentation
- ② Boîtier de contrôle compact-3-eco
- ③ Télécommande par câble Memory
- ④ Câble du moteur PXD
- ⑤ Moteur PXD avec la plaque et le capot
- ⑥ Décharge de tension de câble
- ⑦ Accouplement pour le branchement sur la pompe hydraulique Ergoswiss type PA, PB et PF (avec clavette de Woodruff)

Sous réserve de modifications ou d'erreurs.

Ergoswiss AG décline toute responsabilité en cas d'utilisation incorrecte ou non conforme de ses produits.

Si le produit est défectueux au moment de la livraison, il sera réparé ou remplacé par Ergoswiss AG selon les conditions de garantie. Pour toutes autres déficiences en dehors de la livraison, Ergoswiss AG décline toute responsabilité.

Ergoswiss AG est à disposition pour toutes questions et demandes du client.

### Ergoswiss AG

Nöllenstrasse 15  
CH-9443 Widnau  
Tel.: +41 (0) 71 727 06 70  
Fax: +41 (0) 71 727 06 79

info@ergoswiss.com  
www.ergoswiss.com

**Ce mode d'emploi est valable pour:**

	Désignation de l'article	Numéro d'article
Moteur électrique PAD	230 compact EU	112.00081
	230 compact CH	112.00083
	230 compact UK	112.00085
	110 compact US	112.00087
	230 compact IT	112.00089
Moteur électrique PBD	230 compact EU	112.00082
	230 compact CH	112.00084
	230 compact UK	112.00086
	110 compact US	112.00088
	230 compact IT	112.00090
Moteur électrique PFD	230 compact EU	112.00141
	230 compact CH	112.00142
	230 compact UK	112.00143
	110 compact US	112.00145
	230 compact IT	112.0014x

Article standard 

## Table des matières

<b>1</b>	<b>Description du système</b>	<b>4</b>
1.1	Informations générales	4
1.2	Utilisation prévue	4
1.3	Groupe cible et connaissances préalables	4
1.4	Caractéristiques	5
1.4.1	Moteur PXD	5
1.4.2	Boîtier de contrôle compact-3-eco	5
1.4.3	Télécommande Haut / Bas et Memory	5
<b>2</b>	<b>Exigences de sécurité</b>	<b>6</b>
2.1	Explications des symboles et consignes	6
2.2	Consignes de sécurité générales	7
<b>3</b>	<b>Préparation pour la première mise en service</b>	<b>8</b>
3.1	Montage et câblage du moteur	8
3.2	Montage et câblage du boîtier de contrôle	9
3.3	Montage de la télécommande manuelle	12
3.3.1	Télécommande par câble Memory	12
3.3.2	Télécommande par câble Memory Touch	12
3.3.3	Télécommande par câble Haut / Bas Front	13
3.3.4	Télécommande par câble Haut / Bas Touch	13
<b>4</b>	<b>Première mise en service</b>	<b>14</b>
4.1	Première mise en service avec télécommande Memory	15
4.2	Première mise en service avec télécommande Haut / Bas	15
<b>5</b>	<b>Fonctionnement</b>	<b>16</b>
5.1	Mouvement vers le haut / vers le bas	16
5.2	Surveillance du cycle de service	16
5.3	Mémorisation d'une position (seulement avec la télécommande par câble Memory!)	16
5.4	Atteindre une position mémorisée (seulement avec la télécommande par câble Memory!)	16
5.5	Définir la hauteur affichée (seulement avec la télécommande par câble Memory!)	17
5.6	Reset du boîtier de contrôle (seulement avec la télécommande par câble Memory!)	17
5.6.1	Redéfinir les positions finales («S 7»)	17
5.6.2	Revenir aux paramètres d'usine («S 0»)	17
<b>6</b>	<b>Service synchronisé 2, 3 ou 4 boîtiers de contrôle</b>	<b>18</b>
6.1	Raccordement des câbles	18
6.2	Mise en service du système synchronisé	19
6.3	Questions fréquentes - FAQ	19
<b>7</b>	<b>Bord sensible de sécurité - protection contre l'écrasement</b>	<b>20</b>
7.1	Données techniques	20
7.2	Brancher le bord sensible de sécurité	21
<b>8</b>	<b>Entretien et élimination</b>	<b>22</b>
8.1	Maintenance et nettoyage	22
8.2	Réparation et pièces de rechange	22
8.3	Démontage et élimination	22
8.4	Loi sur les équipements électriques et électroniques	22
8.5	Messages d'erreur sur l'affichage (seulement avec la télécommande par câble Memory!)	23
8.6	Codes de clic	24
8.7	Rectification de problèmes génériques	24
<b>9</b>	<b>Déclaration d'incorporation</b>	<b>25</b>

## 1 Description du système

---

### 1.1 Informations générales

---

La fonction de base du système de levage hydraulique d'Ergoswiss AG (**Entraînement du moteur - pompe - tuyau - vérin de levage**) est le levage, l'abaissement et l'inclinaison des surfaces de travail, pièces de machine, systèmes de profil etc.

Tous les systèmes de levage hydraulique d'Ergoswiss AG avec les types de pompe PA, PB et PF (avec clavette) peuvent être commandés par l'entraînement du moteur PXD. L'entraînement PXD compact est constitué d'un moteur PXD, d'un boîtier de contrôle compact-3-eco, d'une télécommande par câble Memory, de câbles de raccordement divers et d'un capot moteur.

Le boîtier de contrôle compact-3-eco intelligente est équipé de la technologie d'alimentation à découpage (SMPS) très efficace et d'un software de surveillance (surcharge, durée du cycle, surchauffe). Grâce au confort du mouvement optimisé, les positions finales sont atteintes en vitesse réduite. Il est possible d'exploiter des fonctions supplémentaires comme la synchronisation de 2 à 4 boîtiers de contrôle ou le branchement de bords sensibles de sécurité (protection contre l'écrasement).

La télécommande par câble Memory indique la hauteur actuelle de la surface de travail à tout moment (en cm ou en pouce). Quatre positions différentes peuvent être enregistrées et atteintes individuellement.

### 1.2 Utilisation prévue

---

L'entraînement PXD compact doit être utilisé exclusivement avec le boîtier de contrôle et les systèmes de levage hydrauliques d'Ergoswiss AG.

Lors de l'installation et de l'utilisation du système de levage, il convient de respecter l'utilisation prévue de l'ensemble du système. La mise en service est interdite jusqu'à ce que l'ensemble du système soit conforme aux dispositions des directives EG Machines 2006/42 / EG (directive Machines).

Le système doit être utilisé en intérieur et dans un environnement sec.

La plage de température d'utilisation va de 0 °C à +40 °C.

Il ne faut pas surcharger le système de levage. La charge maximale définie par élément de levage doit être respectée.

Le temps de fonctionnement maximal en continu est de 2 minutes. Après une pause de 18 minutes est requise avant que le système soit à nouveau mis en service. Pour éviter la surchauffe, il faut respecter la proportion 2/18 (ON/OFF).

### 1.3 Groupe cible et connaissances préalables

---

Ce guide de l'utilisateur s'adresse aux groupes de personnes suivantes :

**Le personnel de mise en service**, qui monte et met en service la commande électrique PXD compact ensemble avec un système de levage hydraulique d'Ergoswiss AG. Le système incomplet peut être monté sur une machine ou sur tout autre élément similaire. Pour la mise en service, il faut avoir des connaissances fondamentales de la mécanique et de l'électrotechnique. Avant toute utilisation, le mode d'emploi est à lire attentivement.

**L'utilisateur final** contrôle l'ensemble du système avec la télécommande par câble et ajuste la hauteur. Avant l'utiliser le mode d'emploi doit être lu.

## 1.4 Caractéristiques

### 1.4.1 Moteur PXD

<b>Type de construction</b>	Moteur avec balais, réducteur à vis
<b>Tension nominale</b>	24 V
<b>Couple nominal</b>	2 Nm
<b>Vitesse de rotation</b>	160 tr/min
<b>Puissance nominale</b>	92 W
<b>Courant nominal</b>	4 A (à vide 3 A)
<b>Classe de Protection (DIN EN 60529)</b>	IP 30
<b>Ratio de réduction</b>	2 : 53
<b>Dimensions (L, l, H)</b>	166 x 70 x 60 mm
<b>Poids</b>	1'210 g

### 1.4.2 Boîtier de contrôle compact-3-eco

<b>Tension d'alimentation</b>	EU: 207 - 254.4 V / 50 Hz      US: 90 – 127 V / 50-60 Hz
<b>Puissance en veille</b>	<0.6 W
<b>Performance</b>	8 3% @ 300 W Input power
<b>Tension du capteur inductif</b>	5 VDC +/- 10 %; 250 mA
<b>Température ambiante</b>	0 – 40 °C
<b>Humidité (lors de l'utilisation)</b>	5 – 85 % (sans condensation)
<b>Humidité de l'air (stockage)</b>	5 – 90 % (sans condensation)
<b>Classe de protection (DIN EN 60529)</b>	IP 20
<b>Niveau de performance (DIN EN 13849-1)</b>	PL b
<b>Câble d'alimentation (longueur)</b>	3'000 mm
<b>Dimensions (L, B, H)</b>	264 x 103 x 37 mm
<b>Poids</b>	418 g

### 1.4.3 Télécommande Haut / Bas et Memory

<b>Tension d'alimentation</b>	5 VDC ± 10 %
<b>Consommation (en moyenne)</b>	75 mA
<b>Durée de vie (cycles de commutation)</b>	10'000
<b>Température ambiante</b>	0 – 40 °C
<b>Longueur du câble</b>	1'800 mm
<b>Classe de protection (DIN EN 60529)</b>	IP 30

## 2 Exigences de sécurité

### 2.1 Explications des symboles et consignes

Les explications des symboles et consignes ci-dessous doivent être respectées. Elles sont conformes à la norme ISO 3864-2.

#### DANGER



Ce symbole indique une situation directement dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, pourrait entraîner la mort ou de graves blessures

#### AVERTISSEMENT



Ce symbole indique une situation potentiellement dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, pourrait entraîner la mort ou de graves blessures

#### ATTENTION



Ce symbole indique une situation potentiellement dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, risque de provoquer des blessures de faible gravité ou des dégâts matériels



#### REMARQUE

Ce symbole renvoie à des informations générales ou utiles ainsi qu'à des consignes de travail qui n'ont aucune incidence sur la sécurité ou sur la santé de l'utilisateur

## 2.2 Consignes de sécurité générales

Les indications concernant la sécurité doivent être suivies scrupuleusement! L'utilisation incorrecte du système peut créer des dangers pour les personnes et les objets!

Avant le montage/la mise en service du boîtier de contrôle, ce mode d'emploi est à lire attentivement. Ce mode d'emploi doit toujours être gardé à proximité du système.

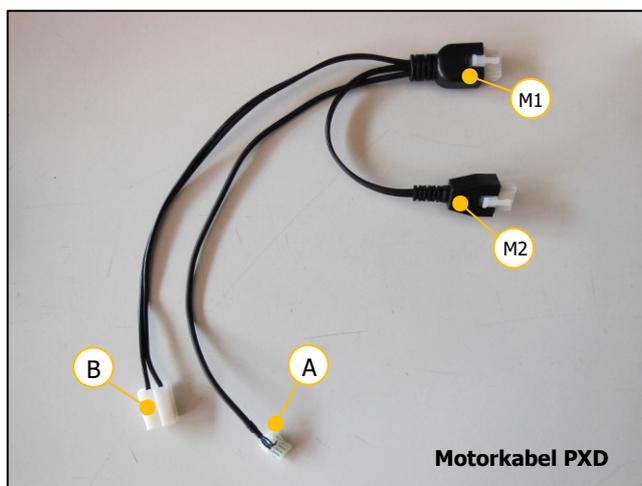
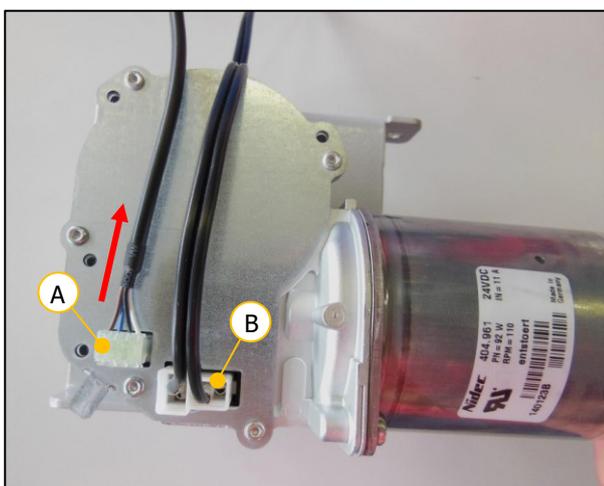
- Le boîtier de contrôle du moteur ne doit pas être ouvert: risque de choc électrique
- Toute modification du boîtier de contrôle, de la télécommande par câble, du moteur et de tous les câbles de raccordement est interdite!
- Le boîtier de contrôle compact doit seulement être utilisé avec la tension indiquée sur la plaque d'identification!
- L'utilisation du câble d'alimentation fourni est impérative. L'utilisation du système avec un câble d'alimentation endommagé est interdite!
- L'utilisateur doit s'assurer que tous les câbles électriques ne sont jamais coincés, pliés ou exposés à des forces de traction.
- Avant le branchement / débranchement des commutateurs manuels, le câble d'alimentation doit être débranché!
- Le boîtier de contrôle ne doit pas être utilisé dans des environnements où il y a un danger d'explosion!
- Le boîtier de contrôle compact doit être protégé de l'humidité, de l'eau et des éclaboussures!
- Le boîtier de contrôle n'est pas prévu pour le service continu. Le rapport entre la durée de fonctionnement et l'arrêt ne doit pas dépasser 2/18.
- En cas de panne (p.ex. si le boîtier de contrôle continue le mouvement ou si une touche est bloquée) la prise d'alimentation doit être déconnectée immédiatement ! Le câble d'alimentation doit être librement accessible à tout moment.
- Tous mouvements du plan de travail pourraient blesser des personnes ou endommager des objets. Aucune personne ou objet ne doit se trouver dans la zone de danger!
- Cet appareil n'est pas destiné à être utilisé ou mis en service par des enfants de moins de 8 ans ou par des personnes non-qualifiées ou par des personnes aux capacités physiques, sensorielles ou mentales limitées ou par des personnes manquant d'expérience ou de connaissance, à moins qu'une personne, qui est responsable pour leur sécurité, les surveille et donne des instructions.
- Les enfants de moins de 8 ans doivent être surveillés pour éviter qu'ils ne jouent avec le système.
- Si le câble d'alimentation est endommagé, il doit être remplacé par le fabricant, le SAV ou une personne qualifiée afin d'éviter tous dangers.
- Le nettoyage du boîtier de contrôle peut être réalisé avec un chiffon sec ou légèrement humide. Avant le nettoyage, le câble d'alimentation doit être débranché!

### 3 Préparation pour la première mise en service

Avant la mise en service, le système de levage doit être assemblé conformément aux instructions de montage. La mise en service est interdite jusqu'à ce que l'ensemble du système soit conforme aux dispositions des directives machines EG 2006/42/EG. Pour cela, une analyse des risques du système complet doit être effectuée afin de pouvoir réagir à d'éventuels dangers résiduels (par exemple par des mesures constructives ou par des instructions dans le mode d'emploi et / ou par des consignes de sécurité sur le système).

#### 3.1 Montage et câblage du moteur

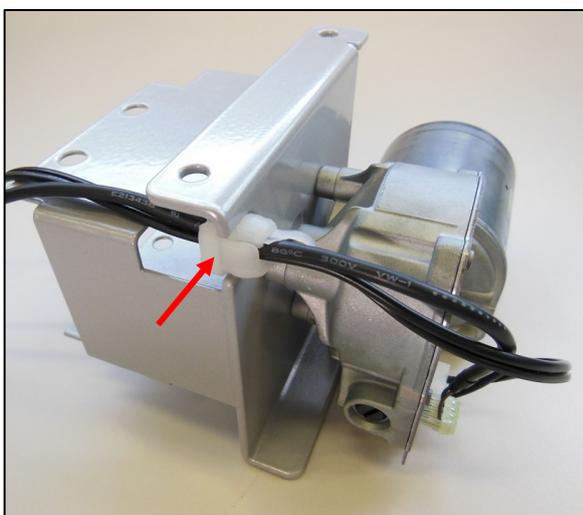
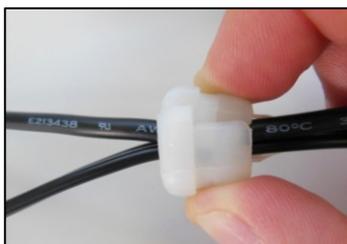
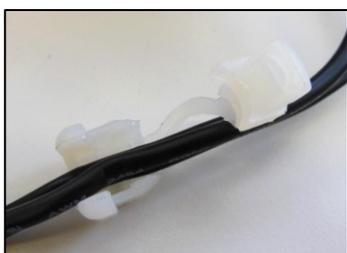
1. Branchez les connecteurs A et B du câble du moteur sur le moteur.



#### REMARQUE

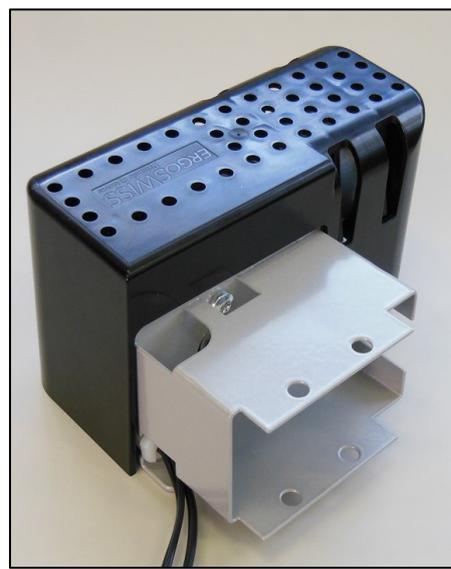
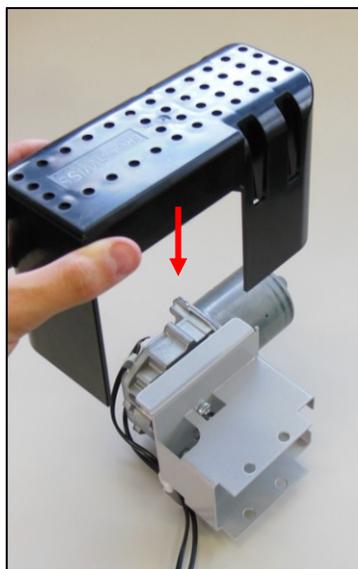
Le connecteur **A** doit être relié avec le moteur de telle manière que le câble soit positionné dans la direction de l'axe d'entraînement (voir le sens de la flèche).

2. Insérez les deux câbles du moteur dans la décharge de traction (voir photo 1 et 2). L'attache flexible doit être positionnée en direction du moteur (voir photo 3). L'écart entre la décharge de traction et les connecteurs A et B doit être d'environ 140mm.



3. Comprimez la décharge de traction du câble d'un geste fort et insérez le dans la fente de la plaque avant du moteur.

Après le câblage du moteur et après le montage de la décharge de traction de câble, le capot PXD peut être mis sur le moteur. Les crochets d'encliquetage, qui sont intégrés dans le boîtier, se cramponnent au cylindre du moteur.



### 3.2 Montage et câblage du boîtier de contrôle

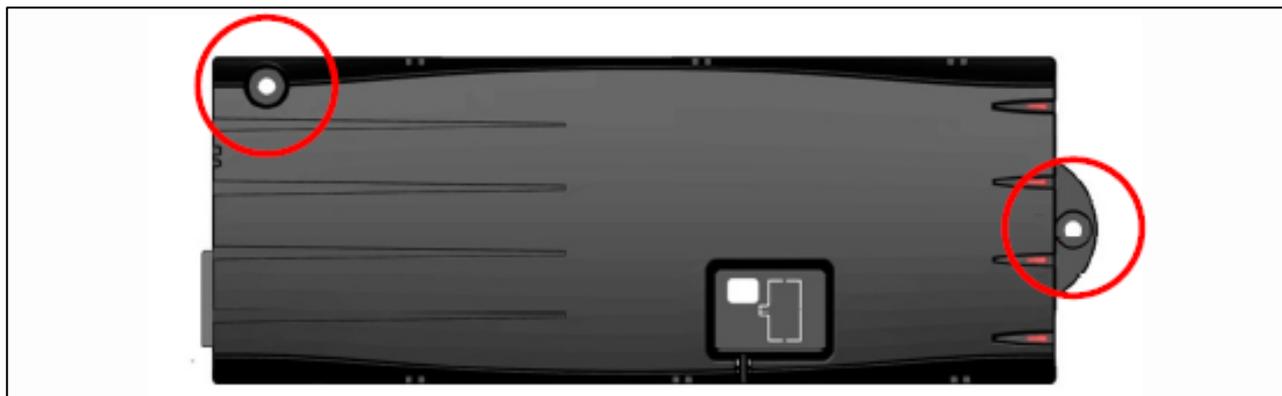
Montage le boîtier de contrôle compact sur le dessous du plateau de la table:

#### ATTENTION



Lors du montage du boîtier de contrôle compact le câble d'alimentation doit être débranché!

1. Positionnez le boîtier de contrôle à l'endroit désiré et marquez les trous avec un crayon.

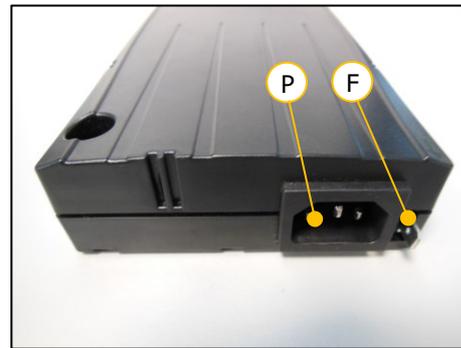
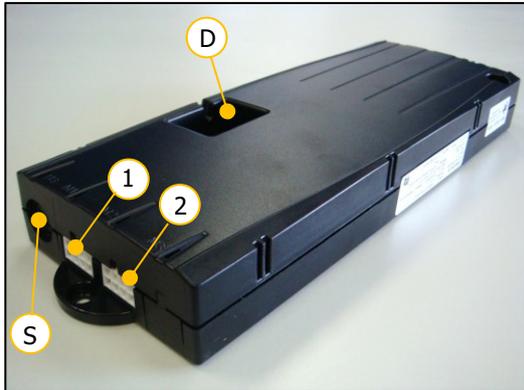


2. Pré-percez deux trous (Ø3mm).  
Il faut veiller à ne pas percer le plateau de la table!
3. Fixez le boîtier de contrôle avec deux vis (DIN7981C 4.8xL, tête-Ø 9.5 mm).



#### REMARQUE

Les vis doivent être serrées avec un couple maximal de 2 Nm!



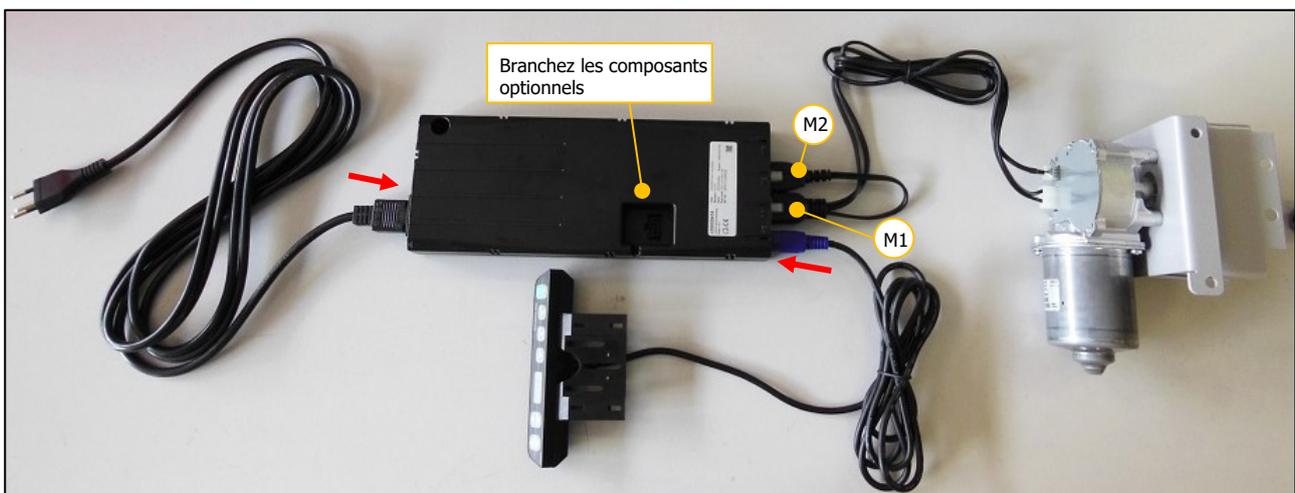
- |     |                                    |     |                                                 |
|-----|------------------------------------|-----|-------------------------------------------------|
| ①   | Prise électrique du moteur 1 (M1)  | (D) | Prise pour synchro et bord sensible de sécurité |
| ②   | Prise électrique du moteur 2 (M2)  | (P) | Prise d'alimentation réseau                     |
| (S) | Prise électrique pour télécommande | (F) | Connecteur pour mise à la terre (fonction ESD)  |

## ATTENTION



Il est interdit de brancher d'autres produits ou d'autres composants que ceux fournis par Ergoswiss sur le boîtier de contrôle, sous peine de détruire ou d'endommager l'appareil.

1. Branchez le câble du moteur sur le boîtier. Le long câble double doit impérativement être branché sur la prise électrique du moteur **M1**, le câble court sur la prise électrique du moteur **M2**.
2. Branchez la télécommande sur le boîtier.
3. Branchez le câble d'alimentation sur le boîtier.
4. Branchez le câble d'alimentation sur la prise d'alimentation.
5. (bruit de clic du boîtier de contrôle → le système est prêt pour la première mise en service)



### REMARQUE

Si les connecteurs du moteur (M1 et M2) sont inversés, le boîtier de contrôle ne fonctionnera pas!



**REMARQUE**

Avant le branchement du câble d'alimentation les points suivants sont à vérifier:

- La tension du réseau correspond t-elle à celle indiquée sur la plaque d'identification?
- Est-ce que les connecteurs du moteur sont branchés correctement sur M1 et M2?
- Est-ce que tout le système est assemblé conformément aux instructions de montage?



**REMARQUE**

Le câble du moteur a une longueur de 950 mm: si nécessaire, jusqu'à 5 rallonges peuvent être connectées. Elles mesurent 1'200 mm.

- 124.00137: PXD compact Rallonger 1'200 mm Moteur



**REMARQUE**

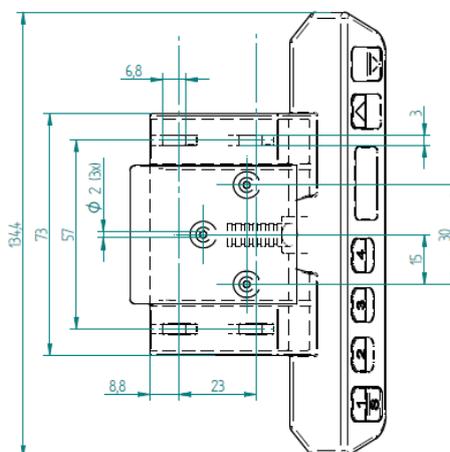
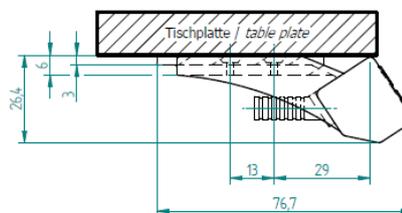
Le câble de la télécommande mesure 1'800 mm. Si nécessaire, jusqu'à 3 rallonges peuvent être connectées. Elles mesurent 1'000 mm.

- 124.00071: PXD Rallonger 1m Télécommande

### 3.3 Montage de la télécommande manuelle

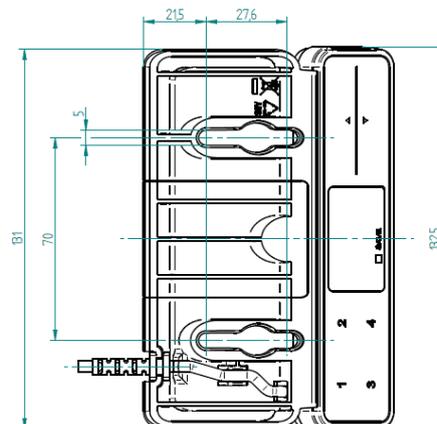
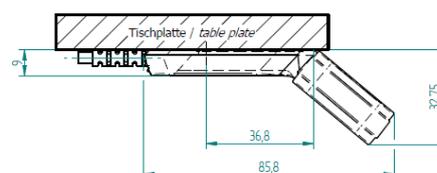
#### 3.3.1 Télécommande par câble Memory

1. Positionnez la plaque de montage sous le plateau de la table. Le panneau de commande doit dépasser le plateau de la table!
2. Fixer la plaque en utilisant les vis fournies. Veiller à ne pas traverser le plateau de la table!
3. Introduire la télécommande dans la plaque.



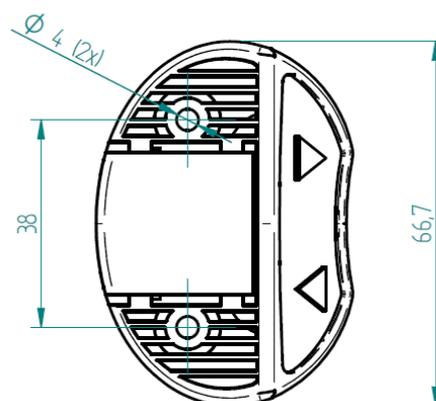
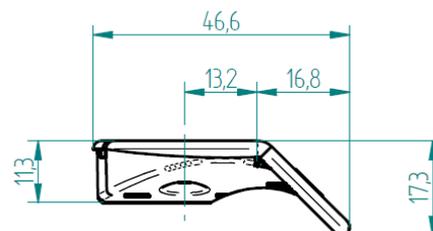
#### 3.3.2 Télécommande par câble Memory Touch

1. Positionnez la télécommande à l'endroit désiré sous le plan de travail. Le panneau de commande doit dépasser le plateau de la table!
2. Fixer la télécommande en utilisant les vis fournies. Veillez à ne pas traverser le dessus de la table!



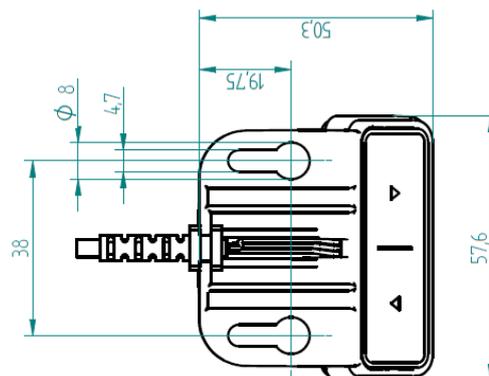
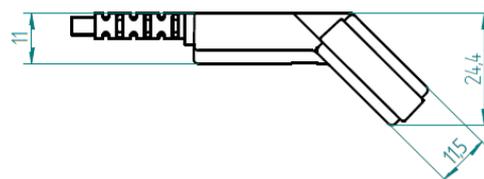
### 3.3.3 Télécommande par câble Haut / Bas Front

1. Positionnez la télécommande à l'endroit désiré sous le plan de travail. Le panneau de commande doit dépasser le plateau de la table!
2. Fixer la télécommande en utilisant les vis fournies. Veillez à ne pas traverser le dessus de la table!



### 3.3.4 Télécommande par câble Haut / Bas Touch

1. Positionnez la télécommande à l'endroit désiré sous le plan de travail. Le panneau de commande doit dépasser le plateau de la table!
2. Fixer la télécommande en utilisant les vis fournies. Veillez à ne pas traverser le dessus de la table!



## 4 Première mise en service

### ATTENTION



Avant la mise en service, le système de levage doit être assemblé conformément aux instructions de montage. La mise en service est interdite jusqu'à ce que l'ensemble du système soit conforme aux dispositions des directives machines EG 2006/42/EG. Pour cela, une analyse des risques du système complet doit être effectuée afin de pouvoir réagir à d'éventuels dangers résiduels (par exemple par des mesures constructives ou par des instructions dans le mode d'emploi et / ou par des consignes de sécurité sur le système).

### ATTENTION



Tous mouvements du plan de travail pourraient blesser des personnes ou endommager des objets, il y a un risque d'écrasement. Aucune personne ou objet devraient se trouver dans la zone de danger.

### ATTENTION



L'ensemble de la course de l'élément de levage doit toujours rester libre. L'élément de levage ne doit pas être entraîné pour s'arrêter au préalable. Sinon, de l'air sera aspiré dans le système ou trop de pression s'accumulera.



### REMARQUE

Lors de la mise en service le boîtier de contrôle fonctionne avec seulement la moitié de la puissance et la moitié de la vitesse. Le système ne peut être entièrement chargé qu'après la première mise en service.

## 4.1 Première mise en service avec télécommande Memory

L'affichage indique «068» (US – 110 V version «027»)

1. Appuyez sur la touche  pour déplacer le système jusqu'à la position finale inférieure désirée (ou jusqu'à la butée inférieure).  
Le système descend vers le bas à une vitesse réduite de moitié. Le mouvement vers le haut est bloqué.
2. Entrez la hauteur actuelle sur l'affichage avec les touches  (plus) et  (moins).  
(en cm, US - 110 V version en pouce).
3. Appuyez sur la touche  (Save) pour confirmer.  
Après confirmation, l'affichage indique «088» (US - 100V Version «035») (toujours clignotant).
4. Appuyez sur la touche  pour déplacer le système jusqu'à la position finale supérieure désirée (ou jusqu'à la butée supérieure).
5. Entrez la hauteur actuelle sur l'affichage avec les touches  (plus) et  (moins).  
(en cm, US - 110 V version en pouce).
6. Appuyez sur la touche  (Save) pour confirmer.

Après confirmation, l'affichage indique la position actuelle (ne clignote plus). La première mise en service est maintenant terminée.



### REMARQUE

Le boîtier de contrôle décale automatiquement les positions finales d'un tour de moteur. Selon la combinaison de systèmes (rapport de transmission hydraulique), le système arrête son mouvement à 3 mm, 5 mm ou 10,5 mm avant la position finale définie.

## 4.2 Première mise en service avec télécommande Haut / Bas

1. Appuyez sur la touche  pour déplacer le système jusqu'à la position finale inférieure désirée (ou jusqu'à la butée inférieure).  
Le système descend vers le bas à une vitesse réduite de moitié. Le mouvement vers le haut est bloqué.
2. Appuyez sur la touche  et  simultanément pendant 5 secondes.
3. Appuyez sur la touche  pour déplacer le système jusqu'à la position finale supérieure désirée (ou jusqu'à la butée supérieure).
4. Appuyez sur la touche  et  simultanément pendant 5 secondes.



### REMARQUE

Le boîtier de contrôle décale automatiquement les positions finales d'un tour de moteur. Selon la combinaison de systèmes (rapport de transmission hydraulique), le système arrête son mouvement à 3 mm, 5 mm ou 10,5 mm avant la position finale définie.

## 5 Fonctionnement

### 5.1 Mouvement vers le haut / vers le bas

Cette fonction permet de régler la hauteur du système.

- Appuyez sur la touche  ou .
- Gardez appuyé jusqu'à ce que la hauteur désirée soit atteinte.

### 5.2 Surveillance du cycle de service

La surveillance du cycle de service vérifie le rapport fonctionnement / arrêt. Pour éviter une surchauffe du système, un cycle de travail de 2/18 (ON / OFF) doit être respecté.

Le temps de fonctionnement continu maximal est de 2 minutes. Ensuite, une pause d'au moins 18 minutes doit être observée avant que le système puisse fonctionner à nouveau.

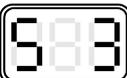
### 5.3 Mémorisation d'une position (seulement avec la télécommande par câble Memory!)

Avec cette fonction, il est possible de sauvegarder une position et de la retrouver ultérieurement en appuyant sur une touche. Vous pouvez enregistrer jusqu'à quatre positions différentes avec les quatre touches de mémoire.

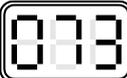
1. Atteignez la position désirée et appuyez sur la touche  (Save).

Affichage: 

2. Appuyez sur une des touches mémoire    .
- Après que la touche mémoire ait été appuyée, l'affichage indique «S» et le numéro de la touche appuyée.

Exemple: 

Après l'enregistrement, un bruit de double clic se fait entendre. Après environ 2 secondes, la hauteur actuelle réapparaît sur l'affichage.

Exemple: 

### 5.4 Atteindre une position mémorisée (seulement avec la télécommande par câble Memory!)

Cette fonction permet de retrouver une position mémorisée.

- Appuyez en continu sur une des touches mémoire     jusqu'à ce que le système ait atteint la hauteur mémorisée.

## 5.5 Définir la hauteur affichée (seulement avec la télécommande par câble Memory!)

Avec cette fonction, la hauteur affichée peut être réglée.

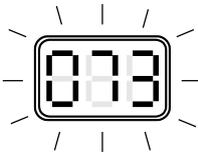
1. Atteignez la position désirée et appuyez sur la touche  (Save).

Affichage:



2. Gardez la touche  appuyé pendant 5 secondes, jusqu'à ce que l'affichage clignote.

Exemple:



3. Vous pouvez maintenant régler l'affichage actuel avec  (plus) ou  (moins). Pendant cette opération le système ne bouge pas!
4. Si la valeur est correctement définie, la nouvelle hauteur peut être enregistrée avec  (Save).

## 5.6 Reset du boîtier de contrôle (seulement avec la télécommande par câble Memory!)

### 5.6.1 Redéfinir les positions finales («S 7»)

1. Appuyez simultanément sur les touches ,  et  jusqu'à ce que l'affichage montre «S 5» ou «S 7». Le boîtier de contrôle est maintenant en mode réglage
2. Appuyez plusieurs fois sur la touche jusqu'à ce que «S 7» s'affiche.
3. Appuyez sur la touche  (Save).  
*Le numéro «068» clignote sur l'affichage → faites la première mise en service conformément aux instructions du chapitre 4.*

### 5.6.2 Revenir aux paramètres d'usine («S 0»)

1. Appuyez simultanément sur les touches ,  et  jusqu'à ce que l'affichage montre «S 5» ou «S 7». Le boîtier de contrôle est maintenant en mode réglage
2. Appuyez plusieurs fois sur la touche jusqu'à ce que «S 0» s'affiche.
3. Appuyez sur la touche  (Save).  
*Le numéro «068» clignote sur l'affichage → faites la première mise en service conformément aux instructions du chapitre 4.*

## 6 Service synchronisé 2, 3 ou 4 boitiers de contrôle

### 6.1 Raccordement des câbles

Si plusieurs boitiers de contrôle sont mis en cascade, plusieurs moteurs peuvent être contrôlés simultanément avec seulement une télécommande par câble. Les boitiers de contrôle peuvent être synchronisés par le câble PXD SYNC-2 (124.00088) ou par le câble PXD SYNC-4 (124.00089).

#### PXD SYNC-2 Câbel



Deux boitiers de contrôle peuvent être branchés et synchronisés par le câble SYNC-2.

→ le câble SYNC-2 a une longueur de 550mm

Il n'est pas possible de rallonger le câble SYNC. En cas de besoin, il faut rallonger le câble du moteur.



#### REMARQUE

Toujours faire un reset avant de déconnecter.  
Débrancher le connecteur avec précaution  
-> risque de dommage

#### PXD SYNC-4 Câbel



2, 3 ou 4 boitier de contrôle peuvent être branchés et synchronisés par le câble SYNC-4

→ le câble SYNC-4 a une longueur de 1'800mm

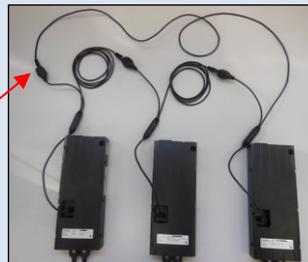
→ deux câbles SYNC-4 raccordés mesurent 2'000mm

Il faut utiliser un câble SYNC-4 pour chaque boitiers de contrôle.

Il n'est pas possible de rallonger le câble SYNC. En cas de besoin, il faut rallonger le câble du moteur

Branchez les SYNC-4 de chaque boitiers de contrôle.

→ Les extrémités des câbles n'ont pas besoin d'être connectés. Cependant, la connexion des extrémités n'a aucune fonction sur le système.



## 6.2 Mise en service du système synchronisé

1. Câblez les boîtiers de contrôle conformément aux instructions.
2. Branchez les boîtiers avec le câble PXD SYNC-2 (pour 2 boîtiers) ou avec le câble PXD SYNC-4 (pour 2, 3 ou 4 boîtiers)
3. Seule une télécommande est nécessaire. Le boîtier avec la télécommande à câble est **le boîtier maître**. Les autres boîtiers sont esclaves.
4. Branchez le boîtier sur le secteur (bruit de clic de tous les boîtiers → le système est prêt pour la première mise en service)
5. Faites la première mise en service conformément aux instructions du chapitre 4.

### ATTENTION



Les câbles SYNC doivent être branchés sur le boîtier de contrôle avant celui-ci ne soit branché sur le secteur. Si les câbles SYNC sont branchés après coup, le boîtier de contrôle ne les identifie pas. Seule un boîtier de contrôle fonctionne. Cela peut bloquer toute l'installation.



### REMARQUE

Lorsque vous déconnectez le câble SYNC sans précaution, le câble peut être arraché du connecteur!

## 6.3 Questions fréquentes - FAQ

### Scénario: brancher la télécommande par câble sur un autre boîtier

- «- -» clignote sur l'affichage
- la télécommande à câble ne fonctionne pas
- la télécommande à câble fonctionne seulement avec le boîtier de contrôle maître

### Scénario: débrancher ou rebrancher le câble de synchronisation

- «000» clignote sur l'affichage
- après «E93» clignote sur l'affichage
- Refaites un reset «S 0» selon le chapitre 5.6.2 (tous les boîtiers de contrôle sont réinitialisés aux réglages d'usine)

### Scénario: panne de courant

- toutes les positions sont mémorisées
- la synchronisation est mémorisée
- il ne faut pas refaire une première mise en service quand le circuit électrique est rétabli. Le système est opérationnel

### Scénario: panne de courant uniquement sur un boîtier

- «000» clignote sur l'affichage
- ensuite «E93» clignote sur l'affichage
- Refaites un reset «S 0» selon le chapitre 5.6.2 (tous les boîtiers de contrôle sont réinitialisés aux réglages d'usine)

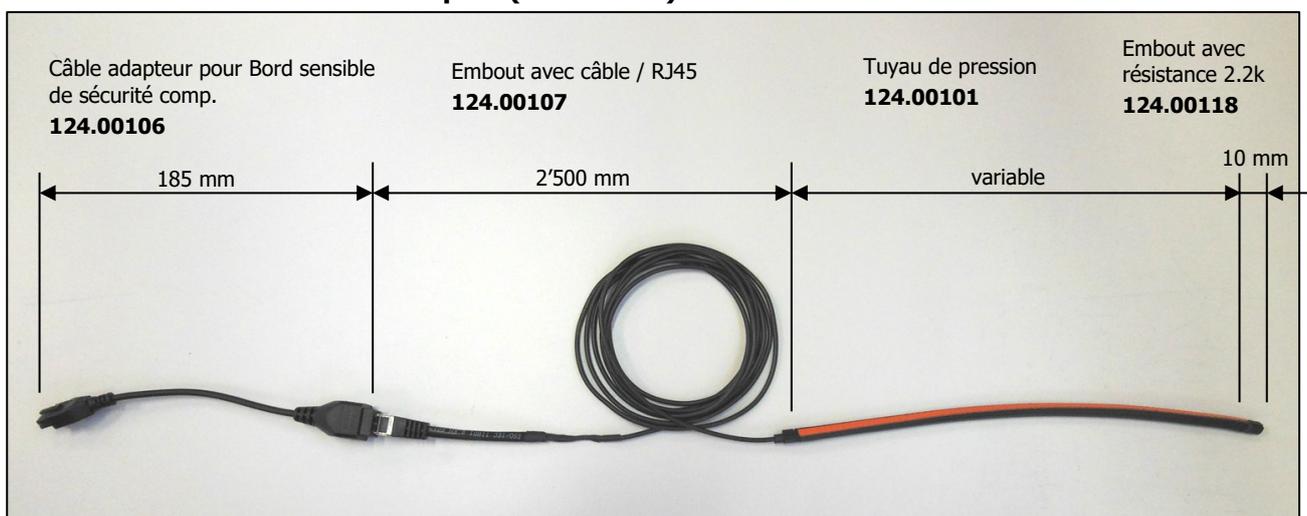
## 7 Bord sensible de sécurité - protection contre l'écrasement

Lors de l'utilisation de systèmes de levage d'Ergoswiss AG, il convient de veiller à ce qu'aucun objet ou personne ne soit coincé pendant un mouvement de levage. -> **Danger d'écrasement**

Fixez le bord sensible de sécurité dans la zone à protéger. Si il est écrasé pendant le fonctionnement, le système s'arrête et se déplace d'un tour de moteur dans le sens inverse.

Selon les différents modèles (transmission hydraulique), un tour de moteur correspond à 3mm, 5mm ou 10.5mm.

**Le bord sensible de sécurité compact (124.00105) est constituée de:**



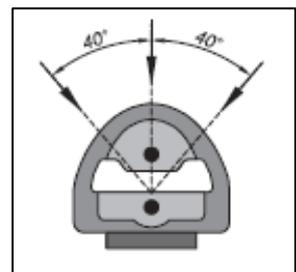
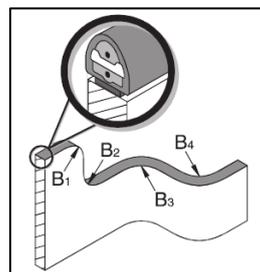
### 7.1 Données techniques

#### Propriétés fonctionnelles du tuyau de contact

Angle de captage	< 80°
Force de commutation	< 25N à 23°C
Mouvement de commutation	< 2mm à 23°C
Rayon de courbure minimale	B <sub>1</sub> 120mm / B <sub>2</sub> 150mm / B <sub>3</sub> 20mm / B <sub>4</sub> 20mm
Charge de traction maximale	20N

#### Propriétés électriques

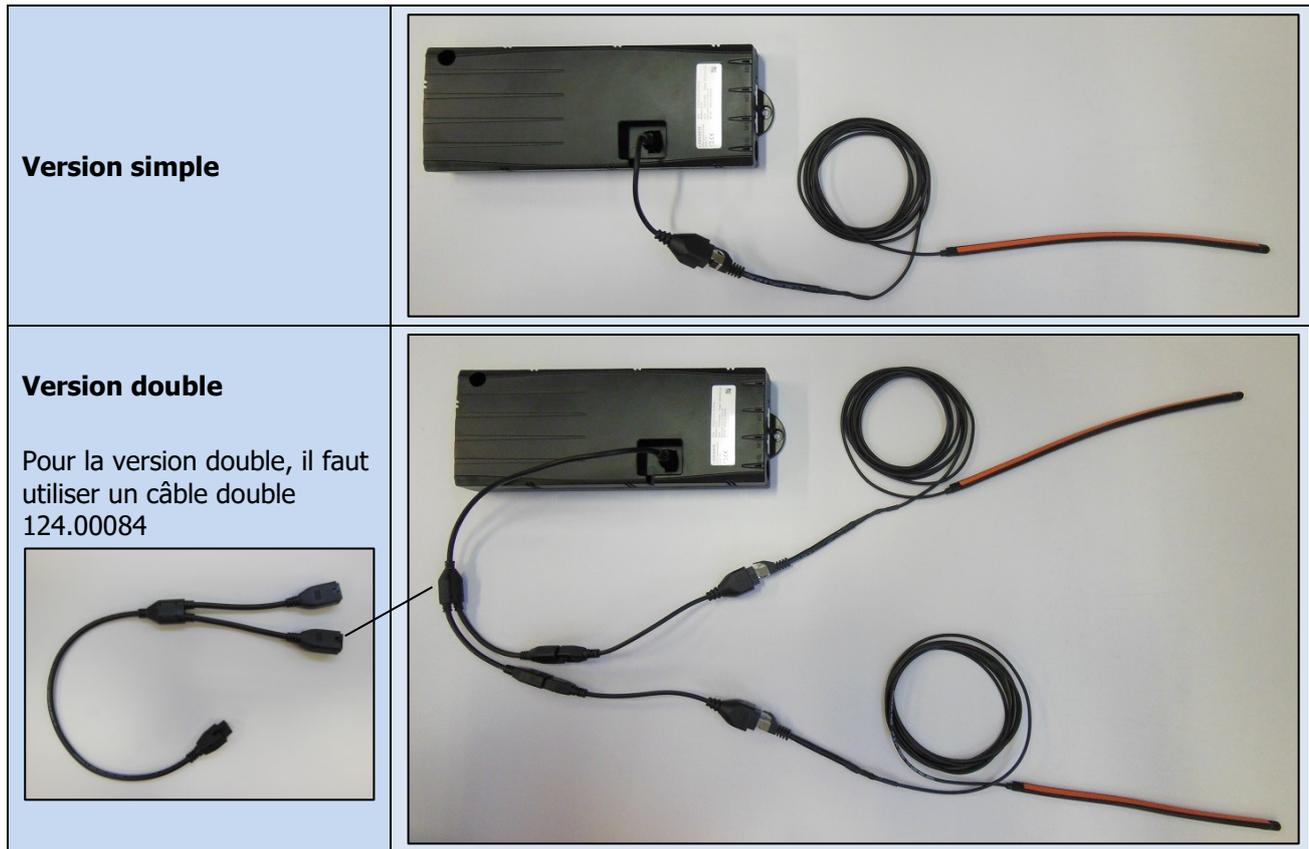
Résistance de terminaison	2.2kOhm
Pouvoir de coupure maximale	250 mW
Tension maximale	DC 24V
Courant min/max	1mA / 10mA



## 7.2 Brancher le bord sensible de sécurité

Le bord sensible de sécurité compact est compatible avec le boîtier de contrôle compact.

Lors du montage du système, un maximum de deux bords sensibles de sécurité peuvent être posés dans les zones d'écrasement utilisés simultanément. La longueur du tuyau de contact peut être choisi librement entre 0 et 5000 mm.



### REMARQUE

Si un câble SYNC doit être branché sur le boîtier de contrôle en plus du bord sensible de sécurité, il est possible de le raccorder sur un câble double.

Coller le bord sensible sur la zone d'écrasement	Brancher le bord sensible de sécurité
<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Nettoyez et dégraissez la surface prévue</li> <li>2. Enlevez le liner de l'Acrylic Foam de 10-15cm</li> <li>3. Mettez le bord sensible sur la surface et bien appuyer</li> <li>4. Répétez les étapes 2 et 3, jusqu'à que le tuyau sensible soit complètement collé sur la surface</li> <li>5. L'adhérence maximale est atteinte après 24h</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Branchez le boîtier de contrôle conformément aux instructions</li> <li>2. Posez les fils de manière à ce qu'ils ne puissent pas s'enchevêtrer</li> <li>3. Branchez l'adaptateur sur le boîtier de contrôle</li> <li>4. Le bord sensible de sécurité doit être branché sur le boîtier avant que celui-ci ne soit branché sur le secteur.</li> </ol>



### REMARQUE

Le bord sensible de sécurité doit être branché sur le boîtier de contrôle avant que celui-ci ne soit branché sur le secteur. Si il est branché après coup, le boîtier de contrôle ne l'identifiera pas.

## 8 Entretien et élimination

### 8.1 Maintenance et nettoyage

Le système de levage ne demande aucun entretien jusqu'à 10'000 cycles si son utilisation est conforme à sa destination. Ainsi la maintenance n'est pas nécessaire

#### ATTENTION



Le nettoyage de le boîtier de contrôle et de la télécommande à câble doit être réalisé avec un chiffon sec ou légèrement humide. Avant le nettoyage, le câble d'alimentation doit impérativement être débranché!

#### ATTENTION



Aucun liquide ne doit entrer dans les connecteurs électriques.

### 8.2 Réparation et pièces de rechange

Les réparations doivent être effectuées exclusivement par du personnel spécialisé. Seules des pièces de rechange d'origine doivent être utilisées. Lors de réparations, le système doit être déchargé et débranché.

#### ATTENTION



Le boîtier de contrôle ne doit pas être ouvert. Danger d'un choc électrique.

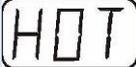
### 8.3 Démontage et élimination

Lors de la mise hors service et de l'élimination, les composants électroniques doivent être éliminés séparément. Le système est constitué de composants qui sont intégralement recyclables et qui ne présentent aucun risque pour l'environnement. Les composants électroniques satisfont la directive RoHs.

### 8.4 Loi sur les équipements électriques et électroniques

Le système de levage n'est pas couvert par la loi sur les équipements électriques et électroniques (directive DEEE 2012/19 / UE), car le système de levage - selon l'utilisation prévu - n'est pas conçu pour les utilisateurs finaux (Business-to-Customer), mais pour les applications industrielles (Business-to-Business).

## 8.5 Messages d'erreur sur l'affichage (seulement avec la télécommande par câble Memory!)

Affichage	Cause	Rectification
	Le boîtier de contrôle compact est équipé d'une protection contre la surchauffe. En raison des températures trop hautes, la protection contre la surchauffe a été activée.	Attendez que le système refroidisse et que le message «HOT» s'efface. Ensuite le système est opérationnel.
	Défaut interne dans le boîtier de contrôle	Suivre la liste d'erreur suivante.
00	Défaut interne Canal 1	Débranchez le câble d'alimentation et contactez le SAV.
01	Défaut interne Canal 2	
12	Défaut Canal 1	Branchez le câble du moteur correctement.
13	Défaut Canal 2	
24	Surintensité moteur M1	Système surchargé → réduisez la charge
25	Surintensité moteur M2	
48	Surintensité groupe moteur 1	
49	Surintensité groupe moteur 2	
60	Protection anticollision	Système bloqué → enlevez l'objet coincé
62	Surintensité commande	
36	Plug détection prise moteur M1	Branchez correctement le câble du moteur sur la prise concernée. Refaites un reset.
37	Plug détection prise moteur M2	
61	Moteur remplacé	
55	Synchronisation groupe moteur 1 impossible	Enlevez la charge du système. Refaites un reset. Contactez le SAV si l'erreur reste affichée.
56	Synchronisation groupe moteur 2 impossible	
67	Tension trop élevée	Débranchez le câble d'alimentation. Contactez le SAV.
70	Modification de la configuration du boîtier de contrôle	Débranchez le câble d'alimentation et patientez au minimum 5 secondes. Branchez le câble d'alimentation. Refaites un reset.
81	Défaut interne	Débranchez le câble d'alimentation et patientez au minimum 5 secondes. Branchez le câble d'alimentation. Refaites un reset. Contactez le SAV si l'erreur reste affichée.
93	Erreur de connexion lors de la synchronisation. Le défaut est indiqué sur l'affichage pendant 15 secondes. Ensuite le boîtier de contrôle active le mode de réglage. Le code «000» clignote sur l'affichage.	Débranchez le câble d'alimentation et patientez au minimum 5 secondes. Branchez le câble d'alimentation. Refaites un reset.

## 8.6 Codes de clic

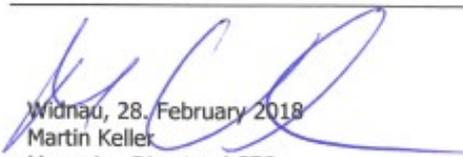
Dès que la commande électrique PXD compact est sous tension, la commande informe l'utilisateur sur le statut du système et sur la raison du dernier arrêt. Cela se fait par des signaux acoustiques intégrés.

Nombres de clics	Information sur le status
2x	<b>Fonctionnement normal:</b> Le système fonctionne sans problème
1x	<b>Mode de secours:</b> Le système est dans le mode de secours. Les moteurs ne peuvent pas être utilisés. Il faut contrôler le message d'erreur sur l'affichage
3x – 6x	<b>Le dernier arrêt était incomplet / réinitialisation forcée:</b> Il faut contrôler le message d'erreur sur l'affichage

## 8.7 Rectification de problèmes génériques

Erreur	Cause	Rectification
La commande électrique ne fonctionne pas	La commande est débranchée	Branchez le câble d'alimentation
	Le moteur est débranché	Branchez le câble du moteur
	Défaut dans le moteur	Contactez le SAV
	Défaut dans la commande	Contactez le SAV
	Défaut dans la télécommande par câble	Remplacez la télécommande par câble
	Mauvaise connexion du connecteur	Branchez les fiches/câbles correctement
Le système se déplace que vers le haut ou que vers le bas	Défaut dans la commande	Contactez le SAV
	Défaut dans la télécommande par câble	Remplacez la télécommande par câble
Le système se déplace que vers le bas	Système surchargé	Réduisez la charge

## 9 Déclaration d'incorporation

		<b>Ergoswiss AG</b> Nöllenstrasse 15 9443 Widnau Schweiz		Tel. +41 (0) 71 727 0670 Fax +41 (0) 71 727 0679 info@ergoswiss.com www.ergoswiss.com	
<h3>EG-Declaration of Incorporation in the sense of the Machinery Directive 2006/42/EG annex II 1B</h3>					
We hereby declare that for the incomplete machine "hydraulic system", for ergonomically height adjustable workplaces or similar, with the variants					
<b>Hydraulic system</b>					
<b>Drive</b>	+	<b>Pump</b>	+	<b>Lifting element</b>	
Hand crank (113.xxxxx)  PXA, PXB, PXD (112.xxxxx)		PA, PB, PF (100/102/103.xxxxx)		Zylinder CB, CD, CE, CG, CH, CI, CX (107/109/307/309.xxxxx)  Linear unit LA, LB, LD, LG, LH, LX, LX-X (106/306.xxxxx)  Table leg TA, TI, TK, TL, TM, TQ, TT, TU, TX (106/306.xxxxx)  Lifting castor HR, HX (501.xxxxx)	
the following essential requirements of the Machinery Directive 2006/42/EG are applied and complied with:					
<b>1.1.2.; 1.1.3.; 1.1.5.; 1.1.6.; 1.2.; 1.3.2.; 1.3.9.; 1.5.1.; 1.5.3.; 1.5.7.; 1.5.8.</b>					
In particular the applied harmonized standards:					
<b>EN 1005</b> <b>EN ISO 12100</b> <b>EN 55014</b> <b>EN 60335</b> <b>EN 60204</b> <b>EN 61000</b> <b>EN 62233</b>		<b>Safety of machinery: Physical performance</b> <b>Safety of machinery: 2011</b> <b>Electromagnetic compatibility</b> <b>Safety of electrical appliances for household use</b> <b>Electrical equipment of devices</b> <b>Electromagnetic compatibility: EMC</b> <b>Houshold electrical appliances EMC, evaluation and measurement</b>			
specific technical documentation have been created in accordance with annex VII, part B, and will be sent to the national authorities by registered letter or electronically, if the request is justified, and this incomplete machine is in conformity with the relevant provisions of other EU Directives:					
<b>89/391/EG</b> <b>2001/95/EG</b> <b>2014/30/EU</b> <b>2014/35/EU</b>		<b>Safety and health of workers</b> <b>General product safety</b> <b>Directive on electromagnetic compatibility</b> <b>Low voltage directive</b>			
Furthermore, we declare that this incomplete machine may only be commissioned if it has been determined that the machine in which the incomplete machine is to be installed complies with the provisions of the Machinery Directive 2006/42/EG and our assembly and service operating instructions have been followed.					
 Widnau, 28. February 2018 Martin Keller Managing Director / CEO				Document responsibility EU:  <b>Ergoswiss Deutschland GmbH</b> Weiherstrasse 6/1 DE-72585 Riederich	