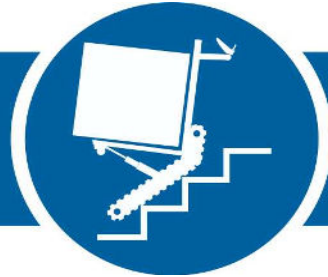


BETRIEBSANLEITUNG

& GERÄTEBUCH-Ver-12

KETTEN-RAUPEN-TREPPENSTEIGER

KETTEN-RAUPEN-TREPPENSTEIGER



CT420C

 SICHER

 ZUVERLÄSSIG

 EINFACH

 EFFIZIENT

INHALT

1 Symbole und Sicherheitshinweise	2
2 Beschreibung	3
2.1 Infos.....	3
2.2 Technische Daten	3
2.3 Anwendung	3
2.4 Technische Parameter	4
2.5 Dimension.....	5
2.6 Grundausstattung	6
3 Erstinbetriebnahme	7
3.1 CT420C vor dem Gebrauch überprüfen	7
3.2 Verwendung des Handheld-Controllers	9
3.2.1 Handheld-Controller MODEL C	
3.3 Einstellung vom Handgriff	9
3.4 Fahren auf ebenen Boden	10
3.5 Treppe hoch	11
3.6 Treppe runter	13
3.7 Parken	15
4 Instandhaltung	16
4.1 Die Batterie-Einheit	16
4.2 Recycling	17
5 Qualitätssicherung und Verantwortung	18
5.1 Qualitätssicherung.....	18
5.2 Verantwortung	19
10 Gerätebuch	21

1 Symbole und Sicherheitshinweise



WARNUNG -Kann schwere oder tödliche Verletzungen verursachen!



VORSICHT ----- Kann leichte Verletzungen verursachen!



HINWEIS ----- Kann Maschinenschäden verursachen!

- Lesen Sie die Bedienungsanleitung und beachten Sie die Warn- und Sicherheitshinweise, bevor Sie das Gerät in Betrieb nehmen.
- Überprüfen Sie die elektronischen Funktionen, die Batteriekapazität und die Rollen des CT420C.
- Lagern Sie den CT420C mindestens eine Stunde vor der ersten Inbetriebnahme über 0° C.
- Lesen Sie die technischen Daten sorgfältig durch. Das Transportgewicht darf nicht überschritten werden.
- Nur geschulte Personen dürfen den CT420C bedienen. Die körperliche und geistige Gesundheit ist die Voraussetzung.
- Tragen Sie rutschfeste Schuhe. Es muss mit zwei Händen bedient werden. Üben Sie zuerst ohne Last und mit niedriger Geschwindigkeit.
- Nur zur Beförderung von Gütern, nicht von Personen. Zum Sichern der Ladung müssen Sicherheitsbänder verwendet werden.
- Greifen Sie nicht unter die Lastplatte und berühren Sie nicht die rotierenden Teile.
- Verwenden Sie den CT420C nicht bei Regen, Nässe, Schnee oder Eis. Es besteht die Möglichkeit des Rutschens, schlechte Bremswirkung oder weiteren Gefahren.
- Verwenden Sie den CT420C nicht, wenn die Raupe oder Rollen gebrochen sind.
- Vergewissern Sie sich, dass keine Hindernisse vorhanden sind und der Grund nicht rutschig ist.
- Benützen Sie den CT420C nicht auf Rolltreppen oder auf bewegenden Bändern.
- Schalten Sie den CT420C sofort aus, wenn Transport stoppt.
- Beachten Sie die entsprechenden Transport-Vorschriften.
- Halten Sie die Akku-Steckkontakte trocken. Schützen Sie das Ladegerät und das Ladekabel vor Ölen, Verdünnern und scharfen Gegenständen.
- Kein Hochdruckreiniger verwenden. Trocken lagern.
- Die Reparatur nur durch autorisierte Vertretung.
- Starke Sonneneinstrahlung kann zu Oberfläche-Erwärmung führen. Lagern weit von brennbaren Stoffen.
- Der CT420C kann das elektromagnetische Feld von elektronischen Geräten (z. B. Sicherheitssystem eines Kaufhauses) stören.
- Die Verwendung der Gummi-Kettenraupen im Gelände, wie z.B. auf Erdreich, Grasboden oder Schotter, kann zu Beschädigungen führen. Eine geeignete Lösung besteht darin, Schalungsplatten einzusetzen, da sie sich in solchen Situationen als äußerst hilfreich erweisen können.
- Verwenden Sie nur Zubehör und Ersatzteile von Zhongshan Prodigy Innovation Technology Co., Ltd

2 Beschreibung des CT420C

2.1 Die Funktionen

2.1.1 Raupen-Treppensteiger der CT420C-Serie



- 1: Handheld-Controller 2: verstellbarer Teleskopgriff
3: herausnehmbarer Akku 4: Basis 5: elektrische Schubstange
6: Lade-Platte 7: Gummi-Raupe

2.2 Technische Daten

Diese Bedienungsanleitung gilt für die CT420C-Serie.

2.3 Anwendung-Einsätze

Die Produkte der CT420C-Serie sind Treppensteiger, die in allen Bereichen vom Treppen-Transport eingesetzt werden können.

2.4 Technische Parameter

2.4.1 CT420C technische Parameter

Parameters	CT420C
Dimension	Höhe: 850 mm Breite: 610 mm Länge: 1015 mm
Gewicht	Treppensteiger: 92 kg Batterie-Box: 15 kg (20AH)
Transport	400 kg
Treppe-Hoch-Geschwindigkeit	Langsam: 10.3 Stufen/Min Schnell: 12.8 Stufen/Min
Treppe-Runter-Geschwindigkeit	Langsam: 13.3 Stufen/Min Schnell: 16.2 Stufen/Min
Elektronik	Type A
Reichweite mit einer Ladung der Batterien	900-1060 Stufen
Basis-Form	Raupe + Rotation
Max. Stufenhöhe	210 mm
Min. Stufenbreite	Ladegut-Breite + 100mm
Plattformgröße	1500mmx1500mm
Batterie type	Blei-Gel / Lithium-Ionen als Sonderausstattung
Batterie Daten	24V 20AH
Lade-Spannung	100-240V
Schritt / Raupenmotor Set (2 Motoren)	DC Motor 24V 300W
Elektrische Schubstange	24V 12000N
Geräuschpegel	<70dB
Speicher- / Betriebstemperatur des Geräts	-25° C ~ 60° C / 0° C ~ 50° C

Speicher- / Betriebstemperatur von der Batterie	-30° C ~ 60° C / 0° C ~ 50° C
Serien-Nummer	Auf dem Typenschild
Schütz Level	IP54

Hinweis: CT420C-Parameter sind für Umgebungstemperaturen von 25 ° C geeignet.

Die Schwerkraftpunkt der Ware sollte sich in der Mitte der Ladefläche befinden.

Andernfalls werden die Trage-Last und die Dauerreaktion verringert. Wenn der Niedriggeschwindigkeitsmodus gestartet wird, wird die Dauer entsprechend verringert.

2.5 Abmessungen



2.6 Standardzubehör

① Haupteinheit	② Batterie-Box	③ ④ Ladegerät	⑤ Haltegurt

3 Betrieb



Hinweis - Bitte stellen Sie das Gerät vor der ersten Inbetriebnahme auf eine Umgebungstemperatur von 0 ° C.



Warnung - Nur geschulte Personen können den CT420C bedienen.



Warnung - Das Training muss im Leerlauf durchgeführt und auf langsame Geschwindigkeit eingestellt werden.



Warnung — Mit zwei Händen bedienen!

3.1 Folgende Fehler-Möglichkeiten:



Stellen Sie den Betrieb in folgenden Fällen ein und wenden Sie sich zur Reparatur des CT420C an den Hersteller oder den örtlichen Händler.

(1) Nachdem der Akku ausreichend aufgeladen wurde, zeigt der Handheld-Controller immer noch einen niedrigen Batterie-Lademenge an.

(2) Drücken Sie nach dem Einschalten des Geräts den Handheld-Controller-Schalter. Es erfolgt keine Reaktion.

(3) Nach dem Drücken der Handheld-Controller-Taste stimmt die Funktion nicht mit der manuellen Funktion überein oder die Funktion fehlt.

(4) Der rotierende Raupen am Handlauf kann nicht verstellt werden oder es treten Risse und Beschädigungen auf.

(5) Die Höhe des Handlaufs kann nicht eingestellt oder arretiert werden.

(6) Risse und Spalten am rotierenden Riemen, Zahnausfälle in der Außenschicht und zeitweise Schlupf zwischen Riemen und Zahnrad während des Betriebs.

(7) CT420C macht während des Betriebs ungewöhnliche Geräusche.

(8) Die Ladeplatte kann im Automatikmodus nicht in einem Winkel von 8 bis 10 ° zur Horizontalen eingestellt werden.

Betreiben Sie den CT420C nicht, wenn die übrigen Teile während des Betriebs beschädigt werden.

3.2 Joystick Verwendung

3.2.1 Tastenfunktion von Joystick



Hupe: Durch Betätigen der Taste ertönt die Hupe als Warnsignal.

Geschwindigkeitsregelung: Es stehen fünf Geschwindigkeitsstufen zur Verfügung, die schrittweise von Stufe 1 bis 5 erhöht werden können.

Automatik-Modus: Schalten Sie zwischen dem automatischen und manuellen Modus um.

Modus-Schalter: Dieser Schalter ermöglicht das Umschalten zwischen den Betriebsmodi. Dieses Modell bietet sowohl den Transportmodus mit Raupen als auch den Plattform-Einstellmodus.

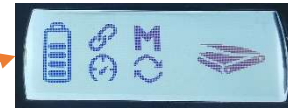
Joystick-Steuerung: Mit dem Joystick können Sie den CT420SC steuern, um vorwärts und rückwärtszufahren oder die Ladeplatte zu heben oder zu senken.

Spiral-Kabelanschluss: Verwenden Sie die Kabelbuchse zur Verbindung mit dem Steuergerät, falls Ihr Joystick keine feste Verbindung mit dem Kabel hat.



Anzeige von
aktuellem Modus

Anzeige von M (Manuell) oder A
(Automatic) Modi



Mit jedem Druck auf den Modi-
Schalter wird zwischen dem Raupen-
Modus und dem Plattform-modus
umgeschaltet.



Raupen-Modus für die Bewegung am Boden oder Treppen zu aktivieren.



Einstellmodus zum Plattform-Einstellung / manuell.



Manuelle Einstellung der Plattform.



Automatischer Anpassungsmodus der Ladeplattform: Plattform bleibt automatisch im ursprünglichen Neigungswinkel.

3.3 Einstellung des Handlaufs (unterschiedliche Versionen).

3.3.1 Höhenverstellung



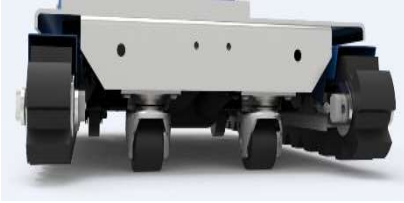
Durch Ziehen am Kabel des Positionierstifts die Rückenplatte aus- und eingefahren und die Höhe des Handgriffs, eingestellt werden.

3.3.2 Winkeleinstellung


	<p>Im Handlauf befindet sich ein drehbarer Positionierungskörper. Passen Sie Neigungswinkel des Handlaufs an, indem Sie den Drehgriff lösen. Nachdem Sie den Griff in die richtige Position gebracht haben, verriegeln Sie den Drehgriff fest, um die Winkeleinstellung des Griffs abzuschließen.</p>
	<p>Der Gurthalter kann abgenommen und in beliebiger Höhe angebracht werden, um Waren in unterschiedlicher Höhen zu befestigen.</p>

3.4 Benützung am flachen Boden

3.4.1 Bewegen mit Laufrollen

	<p>Der Boden des CT420C verfügt über Laufrollen zum Bewegen auf ebenem Boden. Ladeplattform kann auf die min eingestellt werden.</p> <p>Winkel im Drehmodus. Bewegen (schieben/ziehen) Sie CT420C mit dem Handlauf über ebenem Boden.</p>
---	---



3.4.2 CT420C Bewegung mit Raupen.

	<p>Der CT420C kann auf ebenem Boden mit Raupenfahrwerken fahren. Schalten Sie in den manuellen Betriebsmodus für die Ladefläche, heben Sie die Ladefläche in einem Winkel an, bis die Raupenkettchen den Boden berühren, und dann kann der Bediener die Maschine mit dem Joystick bewegen.</p> <p>Diese Methode wird für kurze Strecken oder auf unebenen Straßenoberflächen eingesetzt.</p>
---	--

3.5 Treppen-Steigen

3.5.1 Ladeplattform einstellen

3.5.2 Ändern Sie den automatischen Einstellwinkel der Ladeplattform

	<p>Modus 1:</p> <p>Wechseln Sie in den Einstellmodus der Ladeplattform, stellen Sie die Ladeplattform mit dem Joystick auf den richtigen Winkel ein, und öffnen Sie dann den Automatikmodus.</p>
	<p>Modus 2:</p> <p>Schalten Sie zunächst die automatische Einstellfunktion der Ladeplattform ein, wechseln Sie dann in den Einstellmodus der Ladeplattform und stellen Sie die Ladeplattform mit dem Joystick auf den entsprechenden Winkel ein.</p>

3.5.3 Die Hinweise zur Winkeleinstellung der Ladeplattform

(1) Effektiver Bereich der automatischen Winkeleinstellung: 7° bis 30°

Wenn sich CT420C im automatischen Einstellmodus befindet und der horizontale Neigungswinkel der Ladeplattform auf weniger als 7° oder mehr als 30° eingestellt wird, passt CT420C den Winkel der Ladeplattform automatisch an, um das Ladeplattform auf 7° anzuheben oder auf 30° zu senken.

Wenn sich CT420C im manuellen Modus befindet und der horizontale Winkel der Ladeplattform zwischen 7° und 30° eingestellt wird und in den Automatikmodus wechselt, passt CT420C den Winkel automatisch auf der Grundlage des aktuellen Winkels an. Wenn das Ladebrett mit einem Winkel von mehr als 30° in den Automatikmodus übergeht, wird das Ladebrett auf 30° heruntergedrückt (bei weniger als 7° siehe die zweite Vorsichtsmaßnahme).

(2) Wiederherstellung des zuletzt verwendeten automatischen Winkels

Wenn CT420C vom Automatikmodus in den manuellen Modus umschaltet, behält CT420C den horizontalen Einschusswinkel der Ladeplattform während des Modus Wechsels bei (vorausgesetzt, der Winkel beträgt 15°).

Wenn sich CT420C im manuellen Einstellmodus befindet und der horizontale Einschusswinkel der Ladetafel weniger als 7° beträgt. Wenn dann in den automatischen Einstellmodus gewechselt wird, wird das Ladeplattform auf den Winkel eingestellt, der beim Wechsel vom letzten automatischen Einstellmodus in den manuellen Einstellmodus eingestellt wurde (der Winkel des vorherigen Abschnitts wird auf 15° zurückgesetzt).

Hinweis: Dieser Winkel wird nach dem Ausschalten des Geräts nicht gespeichert

und ist nur gültig, wenn das Gerät nach dem Einschalten kontinuierlich verwendet wird.

(3) Wenn die Maschine (Lithium-Batterie-Schalter) eingeschaltet ist, ist die automatische Einstellung Standardwinkel: 10 °

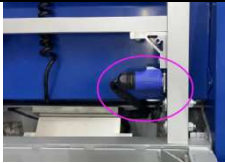


Nach dem Einschalten der CT420C (Lithium-Batterieschalter) schaltet sie zum ersten Mal in den automatischen Einstellmodus, wenn der horizontale Winkel weniger als 7° beträgt. Zu diesem Zeitpunkt stellt der CT420C den horizontalen Winkel der Ladeplatte auf 10° ein.

Schalten Sie auf den automatischen Einstellmodus um, wenn er mehr als 7° beträgt, und die Einstellung der Ladefläche unterliegt den Bestimmungen von 3.5.1 (1) .


(4) Wenn festgestellt wird, dass sich die handgehaltene Steuerung über einen längeren Zeitraum im Zustand der Geschwindigkeitsbegrenzung befindet oder ein ständiger Summeralarm von der CT420C ertönt, stellen Sie bitte den Betrieb der Maschine ein und schlagen Sie zur Fehlersuche im Wartungshandbuch nach.

3.6 Treppensteigen



3.6.1 Starten Sie das Treppensteiggerät CT420C

	<p>Bei der ersten Verwendung müssen Sie den Stecker unter den Batteriesockel stecken. Bei der täglichen Verwendung muss der Stecker dann nicht mehr eingesteckt oder entfernt werden. Achten Sie darauf das der Stecker GANZ in der Buchse steckt und voll verschraubt ist!</p>
	<p>Legen Sie den 24-V-Batteriepack ein und schalten Sie den Batterieschalter ein.</p> <p>Hinweis: Vergewissern Sie sich vor dem Einschalten des Batterieschalters, dass die Batterie in den Batteriehalter eingelegt ist und das Netzkabel richtig angeschlossen ist.</p>
	<p>Schalten Sie den Handheld Controller ein;</p> <p>klicken Sie einmal, um die Anzeige des Controller-Bildschirms zu starten; halten Sie erneut 1 Sekunde lang gedrückt, um ihn auszuschalten.</p>

3.6.2 Die Startposition

	<p>Vergewissern Sie sich, dass die Güter sicher befestigt sind, fahren Sie CT420C an den Rand der Treppe und stellen Sie sicher, dass die beiden Raupen an der Kante der ersten Stufe anliegen. Schalten Sie den Automatikmodus des Ladeplattform auf der Handsteuerung ein, stellen Sie die Geschwindigkeit auf Stufe 1 ein und fahren Sie die Treppe mit den Raupen hinauf.</p>
---	---

3.6.3 Starten bei der Erste-Stufen hoch

	<p> CT420C wird sich langsam bewegen, bevor er schließlich vom Boden abhebt. Im Modus der automatischen Anpassung des Ladeplattform verlangsamt sich der Vorgang</p>
---	---

3.4.4 Stufen nach oben

	<p>Wenn der CT420C vollständig auf der Treppe ist, kann der Treppensteiger problemlos nach oben bewegt werden und anschließend den automatischen Plattform-Modus deaktivieren. Wenn der CT420C im oberen Bereich instabil ist, drehen Sie ihn in den Automatik-Modus. Passen Sie den Drehwinkel der Ladeplattform manuell an die unterschiedliche Schwerpunkt der Ladung an. Der Schwerpunkt der Ladung muss immer mittig von Raupen sein. So kann der CT420C problemlos nach oben. Später kann die Geschwindigkeit schneller eingestellt werden.</p>
---	--

3.4.5 Die oberste Stufe **WICHTIG: Zuerst TROCKENÜBEN**

	<p>Wenn der CT420C die letzte Stufe hinaufgeht, senken Sie die Geschwindigkeit auf 1. Schalten Sie den Handheld-Controller in den automatischen Ladeplattform-Modus. Ziehen Sie außerdem an der CT420C-Armlehne und finden Sie die Balanceposition allmählich heraus, bis sich leicht nach hinten kippen lässt. Halten Sie den CT420C-Griff mit beiden Händen fest, ziehen Sie den CT420C langsam zurück und stellen Sie den Winkel automatisch ein, um das Ladeplattform wieder auszubalancieren, bis die Raupen mit dem oberen Treppenabsatz parallel ist.</p>
---	--





HINWEIS: Es ist gefährlich, wenn der CT420C die letzte Stufe hinaufführt. CT420C kann vorwärts oder rückwärts rollen. Stellen Sie sicher, dass sich niemand und keine Waren unter der Treppe befinden. Wenn der CT420C weggrollen sollte, lassen Sie die Armlehne los und bleiben Sie rechtzeitig weg.


Hinweis: Wenn die Ladeplattform den Winkel automatisch anpasst, wird die Geschwindigkeit beim Hinauf- und Hinunterfahren an der Treppe automatisch reduziert, um die Sicherheit zu gewährleisten. Wenn die automatische Gleichgewichtseinstellung abgeschlossen ist, wird die ursprüngliche Geschwindigkeit wiederhergestellt. Bei der automatischen Einstellung des Ladeplattform muss in der Ausgangsposition, in der man die Treppe hinauffährt, nur der Joystick bedient werden, und es ist keine weitere Bedienung erforderlich.

3.7 Stufen nach unten

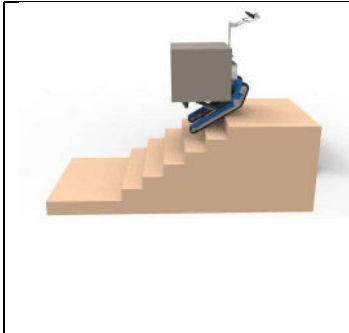
3.7.1 Starten Sie CT420C Treppensteiger

	<p>Legen Sie den 24-V-Batteriepack ein und schalten Sie den Batterieschalter ein.</p>
	<p>Schalten Sie den Schalter des Handheld-Controllers ein</p>

3.7.2 Start Position

	<p>Vergewissern Sie sich, dass die Ware sicher befestigt ist, bewegen Sie den CT420C an die Treppenkante und lassen Sie zwei seitliche Raupen an der Kante der ersten Stufe anliegen. Schalten Sie den automatischen Ladetafel-Modus mit dem Handheld-Controller ein, und stellen Sie die Geschwindigkeit auf 1 ein.</p>
---	--

3.7.3 Die erste Stufe nach unten

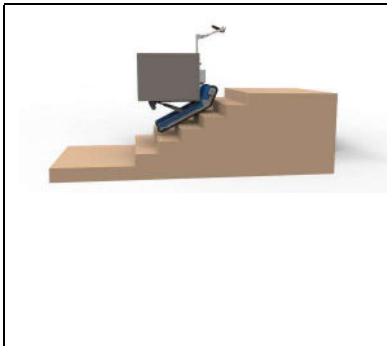


Bewegen Sie die CT420C an den Rand der Plattform, drücken Sie den Griff langsam nach unten, finden Sie die Gleichgewichtsposition, in der die CT420C leicht hin und her gekippt werden kann. Halten Sie den Griff des CT420C mit beiden Händen, schieben Sie den CT420C langsam nach vorne, so dass der CT420C automatisch den Winkel anpasst und die Basis des CT420C nach unten dreht, bis die Schienen mindestens zwei Stufen berühren.



HINWEIS: Beim CT420C auf der höchsten Stufe besteht Gefahr. CT420C kann vorwärts oder rückwärts rollen. Stellen Sie sicher, dass sich niemand und keine Waren unter der Treppe befinden. Wenn der CT420C unvermeidlich überrollt, lösen Sie die ArMLEHNE und bleiben Sie rechtzeitig weg.

3.7.4 Die Stufen nach unten



Wenn der CT420C vollständig und stabil runterfährt, beenden Sie den automatischen Modus. Wenn der CT420C instabil ist, stellen Sie den Handheld-Controller auf manuellen Modus ein. Stellen Sie den Drehwinkel der Ladeplattform manuell entsprechend der unterschiedlichen Schwerkraft der Ladung ein, damit der CT420C die Treppe hinunter stabil laufen kann. Dann kann die Geschwindigkeit schneller eingestellt werden.

3.7.5 Die unterste Stufe



Wenn der CT420C die Treppe hinunter zur letzten Stufe fährt, schalten Sie den automatischen Ladeplattform-Modus ein und stellen Sie die Geschwindigkeit auf 1 ein. Fahren Sie die Treppe hinunter. Nachdem die Ladeplattform den Winkel neu eingestellt hat, weiterfahren.

3.8 Nicht im Betrieb



Stellen Sie beim Parken sicher, dass der CT420C stabil auf dem horizontalen Boden gelagert wird, ohne zu wackeln. Wenn der Lagerplatz den CT420C wahrscheinlich rutschen lässt, drehen Sie die Ladeplattform in einem Winkel, in dem die Spur landen kann. Verhindern Sie Unfälle und Verluste durch Maschinenrutschen.

4 Instandhaltung

Akku laden

	Schalten Sie zuerst Hand-Controller aus.
	Schalten Sie den Ein/Aus Schalter am Akku-Box AUS. Anschließend können Sie Akku-box herausnehmen. Akku-Box Sicherung ist im Boden der Box angebracht (40 A).
	Im Lieferumfang haben Sie auch die Ladeeinheit für Akku erhalten. Ausgangsspannung 29,4 V. Ladevorgang: Rot / Rot und Ventilator ist AN Akku voll: Rot / Grün, Ventilator ist AUS



Halten Sie Akku und Ladestelle immer sauber und trocken!

Bei Lithium-Ionen-Akkumulatoren führt eine Tiefentladung zu irreversibler Schädigung und zu Kapazitätsverlust.

Tiefentladene Lithium-Ionen Akkus sollten aus Sicherheitsgründen nicht weiterverwendet werden.

Bitte folgende Punkte unbedingt beachten:

- A) Mehrstündiges Laden vermeiden: **Schließen Sie den Akku nicht über Nacht an** das Ladegerät an.
- B) Optimalen Ladestand anstreben > **Ladestand zwischen 30 bis 70 Prozent**
- C) Tiefentladung vermeiden
- D) Vermeiden Sie Extremtemperaturen
- E) Akku niemals leer lagern

4.1 Batterie-Box



Hinweis - Bitte lassen Sie den Treppensteiger von der nassen Umgebung weg.

Bitte denken Sie nach jedem Gebrauch daran, die Batterie aufzuladen.! Bitte beachten Sie die Bedienungsanleitung zum Laden! Halten Sie die Steckdose trocken!



Hinweis - Schützen Sie das Ladegerät und die Ladekabel vor Öl, Fett, Reinigungsmittel, Verdünner oder anderen möglicherweise beschädigenden Gegenständen!

4.2 Recycling

CT420C Treppensteiger ist ein langlebiger Gegenstand. Wenn Ihr CT420C jedoch an seine Langzeit-Grenzen stößt, können Sie Teile der Maschine möglicherweise zur Wiederverwertung an ein Unternehmen oder eine Unternehmensvertretung zurücksenden.



5 Qualitätssicherung und Verantwortung

5.1 Qualitätssicherung

Der Treppensteiger CT420C, Motor, Untersetzungsgetriebe, Lithiumbatterie, Motorsteuerung, und Rahmen haben eine Gewährleistungszeit von einem Jahr.

Schäden an der Ausrüstung, die aus den folgenden Gründen verursacht wurden, fallen nicht unter die Garantie:

- Schäden durch Überlastung / Überladung
- Schäden durch Fehlbedienung;
- Gewalttätige Zerstörung;
- Kletterräder, Raupen, Sicherheitsgurte und andere natürliche Abnutzungserscheinungen;
- Unsachgemäße oder unzureichende Wartung;
- Eigenmächtige Strukturänderungen und unsachgemäße Verwendung von Ausrüstung und Zubehör;
Akku wird nicht ordnungsgemäß geladen.

Bei der Gewährleistung-Inanspruchnahme werden kein Material und Arbeitskosten berechnet. Die Anlieferung / Versand erfolgt auf Kundenkosten.

Kein Anspruch bei:

- Schäden, die durch unsachgemäße Verwendung, Wartung oder Lagerung der Verbraucher verursacht wurden.
- Der Schaden, der durch das Nicht-Zerlegen verursacht wurde.
- Keine gültige Kundenrechnung.
- Die Rechnungs-Daten / Ser.Nr. stimmen nicht mit dem Gerät.
Der Schaden aufgrund höherer Gewalt ist nicht in der Garantie enthalten.

Bei Wartungsarbeiten oder wenn die Gewährleistungszeit überschritten wird, werden nur die Kosten für Teile und Servicegebühren berechnet.

5.2 Verantwortung

Schäden, die in den folgenden Fällen verursacht werden, übernehmen die Hersteller keine Verantwortung.

- Unsachgemäßer Umgang mit dem Gerät.
- Reparaturen, Armaturen oder sonstige Arbeiten am Gerät durch nicht autorisiertes Personal.
- Betrieb nicht in Übereinstimmung mit der Bedienungsanleitung.
- Montage für andere Spezialteile als die CT420C-Montage
- Zerlegen Sie den CT420C
- Betreiben Sie den CT420C Treppensteiger unter Überlastbedingungen
- Betreiben von CT420C bei schwacher Batterie



EU – Konformitätserklärung

Dokument Nr. / Datum: CT / 01.01.2022

Hersteller: Zhongshan Prodigy innovated Technology Corporation Ltd. Floor 1, Building C, 555 Plant, Ma'an Cun Rd, Cuiheng New District, Zhondshan, Guangdong, China

Inverkehrbringer: DM-System GmbH, Am Hasenkopf 15, 77839 Lichtenau, Deutschland. GF. Daroslav Matekalo

Die alleinige Verantwortung für die Ausstellung dieser Konformitätserklärung trägt der Inverkehrbringer.

Produktbezeichnung: **CT300, CT420C, CT420CS**

Markenname: ERGO Treppensteiger

Produktbeschreibung: Elektrische Treppensteiger mit Raupen

Der oben beschrieben Gegenstand der Erklärung erfüllt die Vorschriften der Richtlinien und Normen

EN ISO 12100:2010

EN ISO 3691-5: 2015

EN 1175-1:1998+A1:2010

EN 55014-1:2017

EN 55014-2:2015

EN61000-3-2:2014

EN 61000-3-3:2013

Ausstellungsdatum: 03.07.2020

Gültig bis: 02.07.2025

Technische Datei Ref. Nr.: TIF-C-0717-17-108-01-8A

Dokumente erstellt und geprüft durch: CCQS UK Ltd. 5 Harbour Exchange Square London, United Kingdom.

EMV-Prüfbericht: ET201709130064E

Anbringung der CE -Kennzeichnung: Auf Verpackung, Gebrauchsanleitung und Typenschild



Aussteller: DM-System GmbH, Am Hasenkopf 15, 77839 Lichtenau

Daroslav Matekalo

Geschäftsführer, Lichtenau 01.01.2021

10 GERÄTEBUCH

Dieses Gerätebuch ist ein wichtiges Dokument für Ihr Gerät. In diesem Dokument werden alle Informationen über Gerät, Installation, Wartungen und Prüfungen festgehalten.

Damit erhalten Sie einen sichtbaren Nachweis der Pflege des Geräts.

Bei einer Prüfung / Begehung durch die entsprechenden Behörden, ist dieses Dokument u.a. ein wichtiger Nachweis.

Verwahren Sie dieses Buch an einer sicheren Stelle.

Geräte-Stammdaten:

Seriennummer:	#
Geräte-Typ:	CT420C
Geräte-Art:	
Erstbetrieb:	
Hersteller:	Zhomgshan Prodigy Co., Ltd., China
Importeur:	DM-System GmbH, D-77839 Lichtenau
Prüfungspflicht:	Jährlich / alle 12 Monate

Name, Anschrift, Stempel

Kaufdatum

Auslieferungsdatum

Bitte teilen Sie uns den Eigentümerwechsel mit.

Eigentümer / Eigentümerwechsel

Name, Anschrift, Stempel

Kaufdatum

Auslieferungsdatum

Bitte teilen Sie uns den Eigentümerwechsel mit.

10.1 Inbetriebnahme

Inbetriebnahme

Datum:
.....
Durch

Prüfprotokoll

Inbetriebnahme-Protokoll

Gerätefunktion-Test OK nicht OK
 Zubehör vollständig OK nicht OK
 Sichtkontrolle OK nicht OK

Einweisung / Verantwortlicher

Datum	Lieferant	Eingewiesen / Name	Unterschrift

10.2 Sicherheitstechnische Kontrollen

Datum

Durch

Prüfung bestanden JA NEIN

Protokoll gem. VDE 0751 MPG

Datum

Durch

Prüfung bestanden JA NEIN

Protokoll gem. VDE 0751 MPG

--	--

10.2 Sicherheitstechnische Kontrollen

Datum

Durch

Prüfung bestanden JA NEIN

Protokoll gem. VDE 0751 MPG

Datum

Durch

Prüfung bestanden JA NEIN

Protokoll gem. VDE 0751 MPG

--

--

10.2 Sicherheitstechnische Kontrollen

Datum

Durch

Prüfung bestanden <input type="checkbox"/> JA <input type="checkbox"/> NEIN

Protokoll gem. VDE 0751 MPG

Datum

Durch

Prüfung bestanden <input type="checkbox"/> JA <input type="checkbox"/> NEIN

Protokoll gem. VDE 0751 MPG

10.3 Instandhaltung -Maßnahmen Wartung / Inspektion/ Instandsetzung	

Datum	Durchgeführt durch Firma / Person	Beschreibung

10.3 Instandhaltung - Maßnahmen
Wartung / Inspektion/ Instandsetzung

Datum	Durchgeführt durch Firma / Person	Beschreibung

10.4 Funktionsstörungen oder wiederholte /gleichartige Bedienungsfehler

Datum	Beschreibung der Art und Folgen