BETRIEBSANLEITUNG

& GERÄTEBUCH Ver. 14

KETTEN-RAUPEN-TREPPENSTEIGER

CT420SC & CT420SWireless

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

2.7 Erst-Montage.....6

3 Erstinbetriebnahme 7

3.1 CT420 vor dem Gebrauch überprüfen 7

3.2 Verwendung des Joystick 8

3.3 Einstellung vom Handgriff 9

3.4 Fahren auf ebenen Boden 10

3.6 Treppe hoch 11

3.7 Treppe runter 13

3.9 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!

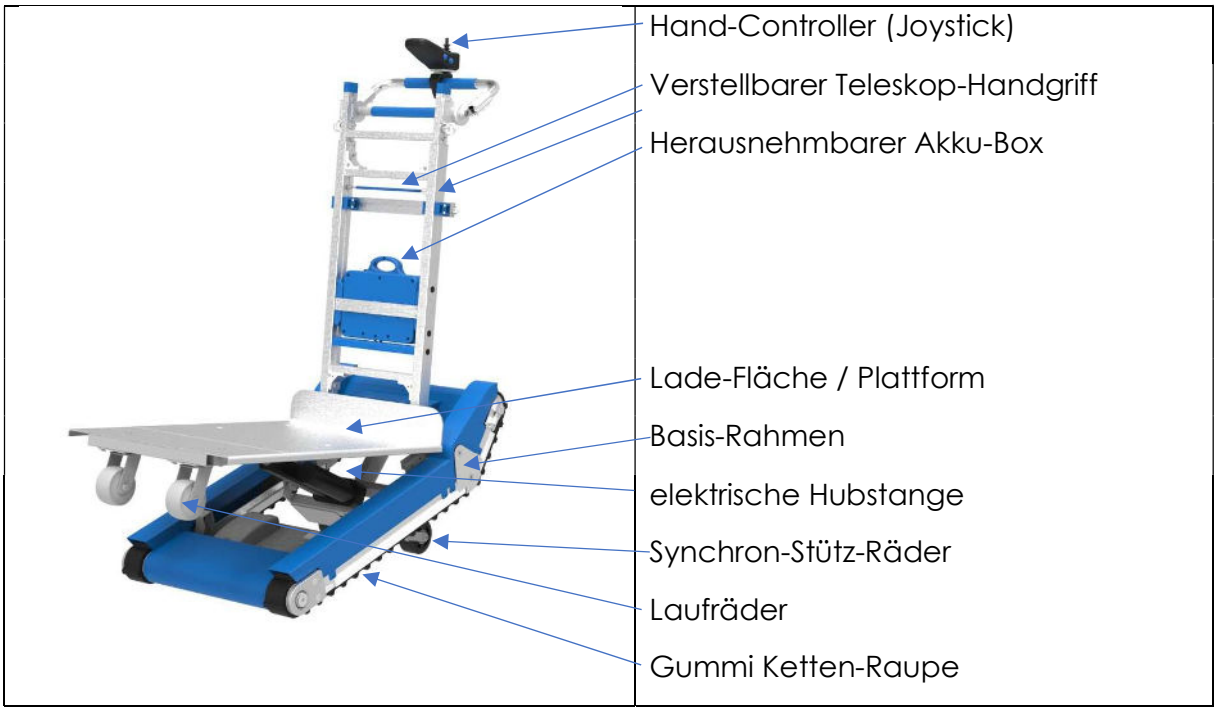
HINWEIS ---- Kann Maschinenschäden verursachen!

- 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 CT420.
- Lagern Sie den CT420 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 CT420 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 CT420 nicht bei Regen, Nässe, Schnee oder Eis. Es besteht die Möglichkeit des Rutschens, schlechte Bremswirkung oder weiteren Gefahren.
- Verwenden Sie den CT420 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 CT420 nicht auf Rolltreppen oder auf bewegenden Bändern. ➢ Schalten Sie den CT420 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 CT420 kann das elektromagnetische Feld von elektronischen Geräten (z. B. Sicherheitssystem eines Kaufhauses) stören.
- Verwenden Sie nur Zubehör und Ersatzteile von XSTO Company.

2 Beschreibung des CT420

2.1 Die Funktionen

2.1.1 Raupen-Treppensteiger der CT420-Serie



2.2 Technische Daten

Diese Bedienungsanleitung gilt für die CT420 -Serie.

2.3 Anwendung-Einsätze

Die Produkte der CT420 -Serie sind Treppensteiger, die in allen Bereichen vom Treppen-Transport eingesetzt werden können.

2.4 Technische Parameter

2.4.1 CT420 technische Parameter

Parameters	CT420
Dimension	Höhe: 1.150 Min / Max 1.640 Breite: 614 mm Länge：1.170 mm
Gewicht	Treppensteiger: 98 kg Batterie-Box：3,1 kg（20AH）
Transport	420 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	Lithium-Ionen
Batterie Daten	25,9 V 17,5 AH
Lade-Spannung	100-240 V
Schritt / Raupenmotor Set (2 Motoren)	DC Motor 24V 300W * 2
Elektrische Schubstange	24V │300 W │ 12.000N
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: CT420 -Parameter sind für Umgebungstemperaturen von 25 ° C geeignet.

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

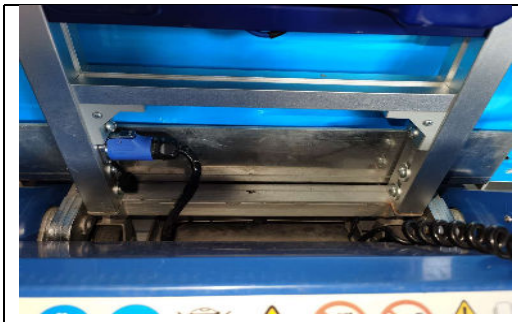
Andernfalls werden die Trage-Last und die Dauerreaktion verringert. Wenn der Niedriggeschwindigkeitsmodus gestartet wird, wird die Dauer entsprechend verringert.

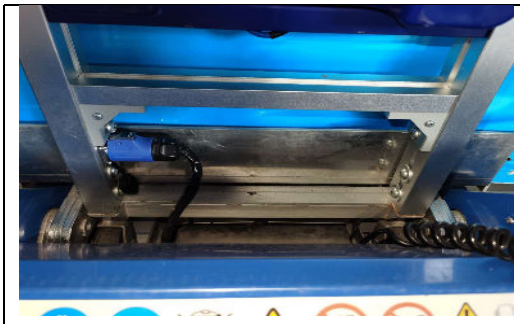
2.5 Dimension

2.6 Standardzubehör

CT420	Batterie-Box	Ladegerät	Haltegurt	Haltegurt-Strebe

ERST-MONTAGE

	Führen Sie die beiden vertikalen Träger von dem Handgriff in die viereckigen Halterungen auf der Maschinenbasis ein.

	Befestigen Sie die vertikalen Träger in der Einbauposition mit den Schrauben, Unterlagscheiben und Kontermuttern.

3 Betrieb

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

Warnung - Nur geschulte Personen sollten den CT420 bedienen.

Warnung - Das Training muss im Leerlauf (ohne Last) durchgeführt und auf langsame Geschwindigkeit eingestellt werden.

Warnung—— Mit zwei Händen bedienen!

Warnung—— Fehlermeldung oder Geräteausfall:

3.1 Folgende Fehler-Möglichkeiten:

Stellen Sie den Betrieb in folgenden Fällen ein und wenden Sie sich zur Reparatur des CT420 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）CT420 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.

Stoppen Sie das CT420, wenn die Teile beschädigt sind oder die Maschine anormale Vibrationen oder Geräusche erzeugt die schwer zu bestimmen sind.

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.

Stützrad-Steuerung: Verwenden Sie den Schalter, um die Position der Stützräder manuell anzupassen.

Automatischer Stützrad-Einstellmodus: Im automatischen Lastplatten-Einstellmodus aktivieren Sie die automatische Stützrad-Einstellfunktion durch einen Doppelklick und deaktivieren sie durch einen einfachen Klick.

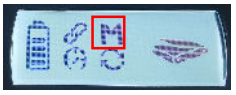
Joystick-Steuerung: Mit dem Joystick können Sie den CT420 steuern, um vorwärts und rückwärtszufahren oder die Ladeplatte zu heben oder zu senken.

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

3.2.2 Bewegungs- und Regelungsmodus

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.

Der automatische Einstellmodus von Stützräder ist eingeschaltet.

Hinweis: Wenn sich die Ladeplatte im manuellen Einstellmodus befindet, funktioniert das Drücken der Taste "Automatischer Einstellmodus des Stützrades" nicht.

Automatischer Einstellmodus von Stützrädern ist ausgeschaltet.

3.3 Einstellung des Handlaufs (unterschiedliche Versionen).

3.3.1 Höhenverstellung

	CT420 -Handgriff-Rahmen mit selbsthemmendem Federkolben. Ziehen Sie es zu sich und ziehen Sie den Handlauf nach oben / unten .

3.3.2 Winkeleinstellung	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.

	Joystick Clip kann auf dem blauen Silikonschlauch befestigt und in verschiedenen Winkeln eingestellt werden.
	Der Gurthalter kann in jeder Höhe ab- und angebaut werden, geeignet, um Waren unterschiedlicher Höhe zu fixieren.

3.4 Benützung am flachen Boden

3.4.1Bewegen mit Laufrollen

	Der Boden des CT420 verfügt über Laufrollen zum Bewegen auf ebenem Boden. Ladefläche kann auf die min eingestellt werden. Winkel im Drehmodus. Bewegen (schieben/ziehen) Sie CT420 mit dem Handlauf über ebenem Boden. Achtung: Wenn die Bodenneigung mehr als 5° beträgt, es ist verboten, das Modell mit der Rollen zu bewegen! **KEINE BREMSFUNKTION**

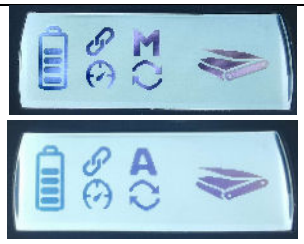
3.4.2 CT420 Bewegung über ebenen Boden.

Die Kettenraupen nicht über Erdreich / scharfkantigen Splitt oder anderen Boden bewegen, der zu Beschädigung von Kettenraupen führen kann.

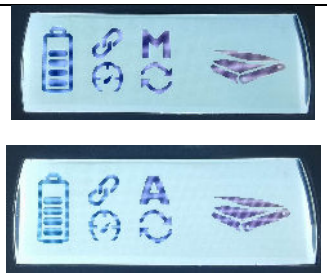
	Schalten Sie den Hebemodus mit dem Joystick ein und heben Sie die Ladeplatte an, um die Raupen auf dem Boden zu erhalten. Verwenden Sie die Joystick CT420, um Raupen-Bewegen zu erreichen. Auf diese Weise auf kurzen Strecken oder unebenen Straßenoberflächen anwenden.

3.5 Einstellen der Plattform

3.5.1 Manueller Anpassungsmodus der Ladefläche/automatischer Anpassungsmodus.

	Wie in der oberen linken Ecke der linken Abbildung gezeigt, zeigt das Aufleuchten der durch das rote Drahtgitter markierten Symbolleuchte an, dass Ladefläche des automatischen Anpassungsmodus des CT420 funktioniert. Im manuellen Einstellmodus erlischt die Symbolleuchte.

3.5.2 Den automatischen Einstellwinkel der Ladefläche, manuell ändern.

	**Modus 1**: Im manuellen Einstellungsmodus der Ladefläche wird der Zustand des Handreglers im Bild angezeigt, stellen Sie den Drehwinkel des Ladebretts manuell auf einen geeigneten Winkel ein, indem Sie den Joystick betätigen, und wechseln Sie dann in den automatischen Einstellungsmodus, CT420 speichert den Winkel des Ladebretts automatisch.
	Modus 2: Im automatischen Einstellungsmodus des Ladebretts wird der Zustand des Handreglers im Bild angezeigt. Stellen Sie den Neigungswinkel der Ladefläche manuell durch Betätigen des Joysticks auf einen geeigneten Winkel ein, lassen Sie dann die Wippe los und halten Sie der Winkel. CT420 speichert automatisch den Winkel der Fläche.

3.5.3 Die Hinweise zur Winkeleinstellung der Ladefläche

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

Wenn sich CT420 im automatischen Anpassungsmodus befindet und der horizontale Winkel der Ladefläche auf weniger als 7° oder mehr als 30° eingestellt wird, passt CT420 den Winkel der Ladefläche automatisch an, um die Ladefläche auf 7° anzuheben oder abzusenken auf 30°.

Wenn sich CT420 im manuellen Modus befindet und der horizontale Winkel der Ladefläche zwischen 7° und 30° eingestellt wird und in den automatischen Modus wechselt, passt CT420 den Winkel automatisch basierend auf dem aktuellen Winkel an.
Wenn das Ladebrett mit einem Winkel von mehr als 30° in den automatischen Modus wechselt, wird der Ladefläche auf 30° heruntergedrückt (bei weniger als 7°, siehe die zweiten Vorsichtsmaßnahmen).

2) Wiederherstellen des zuletzt verwendeten automatischen Winkels
Wenn das CT420 vom Automatikmodus in den manuellen Modus wechselt, behält das CT420 den horizontalen Winkel der Ladefläche während der Modus-Umschaltung bei (vorausgesetzt, der Winkel beträgt 15°).
Wenn sich das CT420 im manuellen Einstellungsmodus befindet und der horizontale Öffnungswinkel der Ladefläche weniger als 7° beträgt. Wechseln Sie dann in den automatischen Einstellmodus, Ladefläche wird auf den Winkel eingestellt, wenn der letzte automatische Einstellmodus in den manuellen Einstellmodus umgeschaltet wird (der Winkel des vorherigen Abschnitts wird auf 15° zurückgesetzt).
Hinweis: Dieser Winkel wird nach dem Ausschalten der Maschine nicht gespeichert und ist nur gültig, wenn die Maschine nach dem Einschalten kontinuierlich verwendet wird.

(3) Wenn die Maschine (ON-Schalter am Batteriebox) eingeschaltet ist, beträgt der Standardwinkel der automatischen Einstellung: 10 °

Nach dem Einschalten wechselt der CT420 erstmals in den automatischen Justiermodus mit einem Horizontalwinkel von weniger als 7°. Zu diesem Zeitpunkt passt das CT420 den horizontalen Winkel der Ladefläche auf 10° an.

Wechseln Sie in den automatischen Einstellmodus, wenn er mehr als 7° beträgt, und die Einstellung der Ladefläche unterliegt 3.5.1(1).

(4) Wenn festgestellt wird, dass sich das Handsteuergerät für längere Zeit in der Geschwindigkeitsbegrenzung befindet oder ein kontinuierlicher Summeralarm vom CT420 ertönt, verwenden Sie die Maschine bitte nicht weiter und schlagen Sie im Wartungshandbuch nach Fehlererkennung.

3.5 Treppen-Steigen

3.5. Starten CT420 Treppensteiger

 	Schalten Sie den Hauptschalter der Batteriebox und prüfen Sie, ob der Akku-Ladezustand für den Betrieb ausreicht. Andernfalls sollten die Batterien aufgeladen werden. Schalten Sie Joystick an.

3.5.2 Start-Position

	Stellen Sie sicher, dass die Ware sicher befestigt ist, bewegen Sie CT420 an die Kante der Treppe und stellen Sie sicher, dass die beiden Raupen an der Kante der ersten Treppe anliegen. Schalten Sie den automatischen Anpassungsmodus der Plattform auf dem Handregler ein, stellen Sie Geschwindigkeit auf 1 ein, und gehen Sie die Treppe hinauf. **WICHTIG: Die Stützräder vollständig einfahren**.

3.5.3 Starten bei der Erste-Stufen hoch

	CT420 wird langsam laufen, bevor es auf die Stufen steigt. Im automatischen Anpassungsmodus der Ladeplattform verlangsamt sich der Vorgang die Bewegung . Wechseln Sie im manuellen Steuermodus zwischen dem Modus "Track Walk" und " Plattform manuelle Einstellung" und stellen Sie sicher, dass die Maschine nach oben fährt, während das Gleichgewicht der Plattform beibehalten wird.

3.4.4 Stufen nach oben

	Wenn der CT420 auf die Stufen steigt, kann der Treppensteiger problemlos nach oben fahren und anschließend den automatischen Modus deaktivieren. Wenn CT420 instabil nach oben fährt, stellen Sie den Drehwinkel der Ladefläche manuell entsprechend der unterschiedlichen Schwerkraft der Ladung ein, damit CT420 reibungslos nach oben gehen kann. Damit kann die Steig-Geschwindigkeit erhöhen werden.

3.4.5 Steigen auf die oberste DREI Stufen

 	Wenn CT420 die Kante der letzten Stufe erreicht, drehen Sie die Geschwindigkeit auf 1. Schalten Sie mit dem Joystick den **automatischen Modus für Plattform, ein.** Wenn sich die Maschine in der Drittelposition des Nylonblocks befindet (rote Markierung), drücken Sie die Taste zum Ausfahren von hinteren Stützrädern. Die hinteren Stützräder fahren aus, bis zum Boden. Steuern Sie mit dem Joystick, um die gesamte Maschine zu bewegen, um den Treppenabsatz zu betreten. Wenn das CT420 vollständig auf dem Treppenabsatz ist, drücken Sie den Knopf zum Einziehen von beide Stützrädern. Dann liegt CT420 waagerecht auf dem Boden. Klettervorgang ist abgeschlossen.

HINWEIS: Es besteht ein potenzielles Risiko, wenn CT420 auf jeder Etage die höchste Stufe erreicht. CT420 kann vorwärts oder rückwärts rollen. Halten Sie Personen und Güter von der Maschine fern. Wenn ein Überschlag unvermeidlich, Armlehne lösen und rechtzeitig ausweichen.

Hinweis: Wenn Plattform den Winkel automatisch anpasst, wird die Geschwindigkeit beim Auf- und Absteigen der Treppe reduziert, um die Sicherheit zu gewährleisten.

Wenn die automatische Niveauregulierung-Justierung abgeschlossen ist, wird die ursprüngliche Geschwindigkeit wiederhergestellt.

3.6 Stufen nach unten

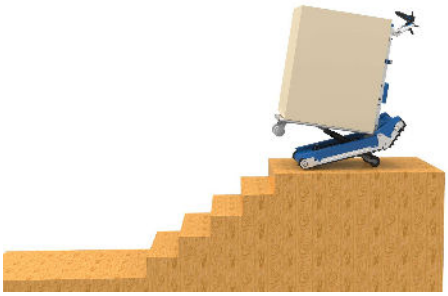
3.6.1 Starten Sie CT420 Treppensteiger

	Schalten Sie den Hauptschalter der Batteriebox und prüfen Sie, ob der Akku-Ladezustand für den Betrieb ausreicht. Andernfalls sollten die Batterien aufgeladen werden.

3.6.2 Start Position

	Vergewissern Sie sich, dass die Ware sicher befestigt ist, bewegen Sie den CT420 an die Treppenkante und lassen Sie beiden Kettenraupen an der Kante der ersten Stufe vorfahren. Schalten Sie den automatischen Plattform-Modus mit dem Joystick ein, und stellen Sie die Geschwindigkeit auf 1 ein. **Schalten Sie Automatikmodus EIN.**

3.6.3 Die erste Stufe nach unten

	Fahren sie die Stützräder raus. Die Plattform bewegt sich in die geneigte Position. Die geneigte Position ist notwendig, um die Treppe runterzufahren.

HINWEIS: Warnung: Es besteht ein potenzielles Risiko, wenn sich CT420 auf der höchsten Treppe bewegt. CT420 kann vorwärts oder rückwärts rollen. Stellen Sie sicher, dass sich unter der Treppe niemand und keine Ware befindet. Wenn ein Überschlag unvermeidlich ist, lösen Sie die Armlehne und weichen Sie rechtzeitig aus. Das Personal soll seitlich ausweichen.

Stellen Sie das CT420 in den automatischen Anpassungsmodus des Ladeplattform.

WICHTIG: AUTOMATIC-MODUS > Hintere Stützräder funktionieren bis max. 30° Treppenneigung. Bei höheren Neigungswinkel schalten Sie MANUEL Modus ein.

3.6.4 Die Stufen nach unten

	Verwenden Sie 1 Gang, um langsam vorwärtszufahren. Während des Vorgangs wird der CT4420SC langsam absteigen. **Wenn die Ketten-Raupen auf 2 Stufen liegen, können die Stützräder einfahren werden.**

3.6.5 Die unterste Stufe

	Wenn der CT420 die Treppe hinunter zur letzten Treppen-Stufe fährt, schalten Sie den automatischen Ladefläche-Modus ein und stellen Sie die Geschwindigkeit auf 1 ein. Fahren Sie die Treppe hinunter, indem Sie sich bewegen. Nachdem die Ladefläche den Winkel neu eingestellt hat, kann es weitergehen. Wenn das CT420 die Kante des Treppenabsatzes vollständig verlässt und stabil herunterfährt, beenden Sie den automatischen Modus. Wenn die Plattform des CT420 beim Abstieg instabil ist, stellen Sie den Neigungswinkel mit der Handsteuerung ein . Stellen Sie den Neigungswinkel der Plattform manuell entsprechend der unterschiedlichen Schwerkraft der Ladung ein, damit der CT420 stabil nach unten gehen kann. Dann kann die Geschwindigkeit erhöht werden.

3.6.5 Die untersten DREI-Stufen

	Wenn das CT420 die letzten drei Stufen nach unten geht, wird der automatische Anpassungsmodus der Plattform empfohlen, stellen Sie die Geschwindigkeit auf 1 ein. Wenn der manuelle Anpassungsmodus verwendet wird, stellen Sie bitte sicher, dass die Balance der Plattform zwischen dem Laufmodus und dem manuellen Anpassungsmodus wechselt. Und wenn die Raupen auf dem Boden landen, kann der Boden-Bewegungs-Modus gestartet werden.

HINWEIS: Wenn der Winkel der Plattform automatisch angepasst wird, wird die Geschwindigkeit beim Auf- und Absteigen der Treppe automatisch reduziert, um ein sicheres Auf- und Absteigen zu gewährleisten. Wenn die automatische Balanceeinstellung abgeschlossen ist, wird die ursprüngliche Geschwindigkeit wiederhergestellt. Im automatischen Anpassungsmodus von der Plattform, kann es in der Anfangsphase des Treppensteigens nur der Joystick gesteuert werden.

3.8. Wendebetrieb auf ebenem Untergrund oder Treppenabsatz

Drücken Sie die Taste "M" auf dem Joystick, um den CT420 in den manuellen Einstellmodus der Plattform zu schalten. Betätigen Sie den Joystick, um die Plattform anzuheben und umzudrehen, erhöhen Sie leicht den Schwerpunkt der Ladung, bis die Rollen vollständig vom Boden abheben. Drücken Sie dann erneut die Taste "M", um in den Track-Walk-Modus zu wechseln, und verwenden Sie den Joystick, um nach links oder rechts abzubiegen. Wenn die Lenkung abgeschlossen und bereit ist, die Treppe hinauf oder hinunter zu gehen, befolgen Sie die vorherigen Anweisungen zum Auf- und Absteigen von Treppen.

3.7 Nicht im Betrieb

HINWEIS - Schalten Sie die Maschine mit dem Joystick aus und schalten Sie dann nach jedem Gebrauch den Hauptschalter des Akkus aus! Entfernen Sie den Akku, wenn das Gerät längere Zeit nicht verwendet wird.

	Stellen Sie beim Parken sicher, dass der CT420 stabil auf dem horizontalen Boden gelagert wird, ohne zu wackeln. Wenn der Lagerplatz den CT420 wahrscheinlich rutschen lässt, drehen Sie die Ladeplatte in einem Winkel, in dem die Spur landen kann. Verhindern Sie Unfälle und Verluste durch Maschinenrutschen.

4 Instandhaltung

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!

	1. Stellen Sie sicher, dass der Joystick ausgeschaltet ist, um eine Beschädigung der Platine zu vermeiden.
	2. Die Batterie-Box herausnehmen.

	4、 Informationen zur Verwendung des Ladegeräts finden Sie in der Bedienungsanleitung des Ladegeräts.

4.2 Recycling

CT420 Treppensteiger ist ein langlebiger Gegenstand. Wenn Ihr CT420 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 CT420, Motor, Untersetzungsgetriebe, Lithiumbatterie, Motorsteuerung, und Rahmen haben eine Gewährleistungszeit von einem Jahr.

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

- 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 Gewähleistungszeit überschritten wird, werden nur die Kosten für Teile und Servicegebühren berechnet.

5.2 Verantwortung

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

- Unsachgemäßer Umgang mit dem Gerät.
- Reparaturen, Veränderungen oder sonstige Arbeiten am Gerät durch nicht autorisiertes Personal.
- Betrieb nicht in Übereinstimmung mit der Bedienungsanleitung.
- Montage für andere Spezialteile als die CT420 -Montageteile.
- Zerlegen Sie den CT420
- Betreiben Sie den CT420 Treppensteiger unter Überlastbedingungen • Betreiben von CT420 bei schwacher Batterie

EU – Konformitätserklärung

- Dokument Nr. / Datum: CT / 01.01.2022
- Hersteller: XSTO. 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, CT420, CT420**
- 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***

CE

- Aussteller: DM-System GmbH, Am Hasenkopf 15, 77839 Lichtenau
- Daroslav Matekalo
- Geschäftsführer, Lichtenau 01.01.2021

10 GERÄTEBUCH

Dieses Gerätebuch ist in 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:	CT420
Geräte-Art:	
Erstbetrieb:	
Hersteller:	XSTO, 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 075I MPG

Datum	Durch
Prüfung bestanden □ JA □ NEIN	Protokoll gem. VDE 075I MPG

10.2 Sicherheitstechnische Kontrollen

Datum	Durch
Prüfung bestanden □ JA □ NEIN	Protokoll gem. VDE 075I MPG

Datum	Durch
Prüfung bestanden □ JA □ NEIN	Protokoll gem. VDE 075I MPG

10.2 Sicherheitstechnische Kontrollen

Datum	Durch
Prüfung bestanden □ JA □ NEIN	Protokoll gem. VDE 075I MPG

Datum	Durch
Prüfung bestanden □ JA □ NEIN	Protokoll gem. VDE 075I 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