

GENEREL FUNKTIONSBESKRIVELSE

Quick-Lift's motor er via wiren forbundet med griberen. I direkte tilslutning til griberen findes manøvreenheden med styrehåndtag, med hvilke brugeren styrer Quick-Lift.

Et par følere registrerer styregrebets (håndens) lodrette bevægelser og videregiver de signaler, som frembringes, til styreenheden. Signalerne bearbejdes i styreenheden, inden de overføres til motoren, som trinløst afgiver det drejningsmoment, som svarer til brugerens lodrette håndbevægelse.

Dette betyder også, at såfremt styregrebet holdes stille, dvs. at kraften hverken virker op eller ned, vil styreenheden modtage og videregive en værdi, som svarer nøjagtigt til den aktuelle lastværdi. Dette betyder igen, at styregrebet kan slippes, uden at lasten bevæger sig, og at brugeren herefter, uden at berøre styregrebet og under anvendelse af en kraft, som netop overstiger systemets interne friktion, blot ved at tage fat i lasten eller fatte griberens styrehåndtag, kan flytte lasten manuelt op eller ned.

Quick-Lift er udstyret med en faldbremse, som hindrer lasten i at falde ved evt. strømafbrydelse. I styreenheden findes der også sikkerhedsfunktioner, som i visse tilfælde er hensigtsmæssige at anvende.

Hvis en griber styres elektrisk, kan man låse griberen. Dette betyder, at lasten ikke kan gå løs i løftet stilling. En anden mulighed, som undertiden er hensigtsmæssig, er, at gøre det umuligt at foretage løft, hvis lasten ikke har fat med et sikkert greb - dvs. det registreres, at "kløerne" ikke er gået helt sammen.