Sinopsis de los símbolos y los elementos de mando

LRT 1090-2.1/LRT 1100-2.1

Actualización: 01/2024

Esta sinopsis de símbolos sirve exclusivamente para proporcionarle un resumen rápido de determinadas funciones de servicio para su grúa. No incluye todas las indicaciones de servicio, montaje, manejo, advertencia y seguridad necesarias para poder montar y utilizar la grúa debidamente. El estudio del manual de operación es imprescindible antes de usar la grúa para adquirir de este modo un entendimiento completo del servicio, el montaje y el manejo, así como de las indicaciones de advertencia y seguridad.

LIEBHERR



Vista general: Instrumentos de mando y de control





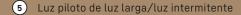
Soporte de instrumentos

- Luces de aviso intermitentes
- Posición 1: luz de posición Posición 2: luz de cruce
- Luz omnidireccional
- Limpieza del sistema SCR*

Interruptor arriba accionado: limpieza del sistema SCR activada

Interruptor en posición central: limpieza automática del sistema SCR

Interruptor abajo accionado: limpieza del sistema SCR bloqueada



^{*} en función del nivel de gas de escape del motor



Climatización

- Temporizador
- Calefacción suplementaria de cabina de la grúa/precalentamiento del motor**
- Modo automático
- Aire acondicionado
- Aumentar temperatura
- Reducir temperatura
- Aumentar nivel del ventilador
- Reducir nivel del ventilador
- Distribución de aire en la zona de la cabeza



- Distribución de aire en la zona del reposapiés
- Descongelar el parabrisas frontal
- Circulación de aire
- (13) (15) Teclas de programación del temporizador



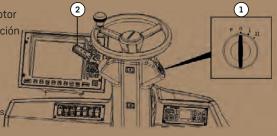


Interruptor de encendido y arrangue

1 Arrangue del motor/parada del motor Interruptor de la columna de dirección ...

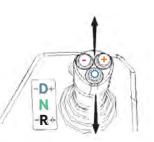
Luz de cruce / luz larga Accionamiento del aviso luminoso Accionamiento de la luz intermitente de dirección (izquierda / derecha) Accionamiento del limpiaparabrisas (O. intervalo, I. II)

Accionamiento del sistema lavaparabrisas Accionamiento de la sirena



Selector de marcha

- 1. Preselección de la dirección de marcha D: «hacia adelante» con relación al chasis
- 2. Preselección de la dirección de marcha N: posición neutral
- 3. Preselección de la dirección de marcha R: «hacia atrás» con relación al chasis
- 4. Conmutación manual/automático 🗘
- 5. Freno del motor On +
- 6. Freno del motor Off



Unidad de teclado derecha

- Freno de estacionamiento
- Reductor de traslación: marcha muy lenta
- Programa de dirección del eje delantero
- Programa de dirección en todos los ejes
- Programa de dirección paso de perro
- Programa de dirección del eje trasero
- Tracción en todas las ruedas
- Bloqueo del diferencial transversal
- Movimiento pendular del eje



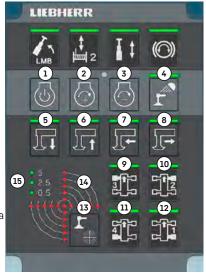
Estabilización

- Arranque del motor / parada del motor
- (2) Aumentar el n.d.r. del motor
- Reducir el n.d.r. del motor
- (4) Iluminación de las vigas correderas de apoyo
- 5 Extensión de los cilindros de apoyo
- (6) Retracción de los cilindros de apoyo
- (7) Extensión de la viga corredera de apoyo
- 8 Retracción de la viga corredera de apoyo
- 9 Seleccionar la estabilización 3, delante a la izquierda
- (10) Seleccionar la estabilización 2, delante a la derecha
- (11) Seleccionar la estabilización 4, detrás a la izquierda
- (12) Seleccionar la estabilización 1, detrás a la derecha
- (13) Nivelar la grúa (alinear en horizontal)
- (14) Indicación de la inclinación respecto a la horizontal en sentido longitudinal y transversal
- (15) Resolución de la representación gráfica

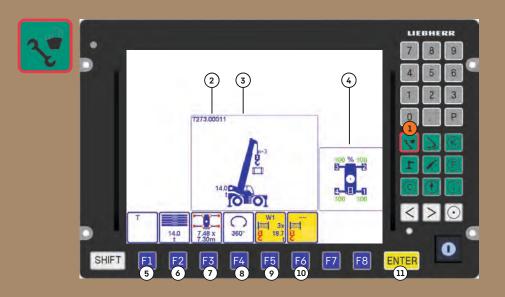
Unidad de mando de los estabilizadores



Unidad de teclado izquierda



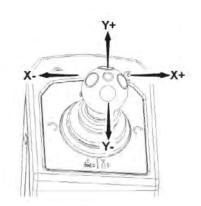
Programa Montaje de equipo



- Programa Montaje de equipo
- 2 Nombre de tabla (número de tabla)
- 3 Representación gráfica
- (4) Indicación de estabilización
- Modo de servicio
- 6 Contrapeso
- 7) Base de apoyo
- 8) Área de giro
- 9) Reenvío de la pluma principal, cabezal de poleas
- 10) Reenvío del equipamiento
- Pulsador ENTER(confirmación de estado de equipo)

Joystick izquierda

- Desenrollar el cabrestante 2 / extender telescópicamente la pluma telescópica*
- Enrollar el cabrestante 2 / retraer telescópicamente la pluma telescópica
- Girar la superestructura hacia la izquierda
- Girar la superestructura hacia la derecha



Unidades de teclado: preselección

- Preseleccionar movimiento de basculación de la grúa
- Preseleccionar movimiento telescópico de la grúa
- Modo telescópico de la LRT 1090-2.1: LED On: modo telescópico 1 (los tramos telescópicos 2,3,4 se extienden primero telescópicamente) LED Off: modo telescópico 2 (el tramo telescópico 1 se extiende primero telescópicamente)
- Modo telescópico de la LRT 1100-2.1: LED On: pluma larga (radio grande) con carga reducida LED Off: longitud de pluma reducida (radio medio) con carga elevada
- Conectar / desconectar faros**
- Faros de seguimiento de carga**
- Girar faro hacia arriba**
- Girar faro hacia abajo**
- Levantamiento con carga enganchada
- Preseleccionar el movimiento de la grúa Enrollar el cabrestante 2
- 10 Preseleccionar movimiento telescópico de la grúa
- (11) Freno del mecanismo de giro

Unidad de teclado derecha



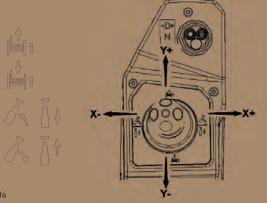
Unidad de teclado izquierda



Joystick derecha

- Desenrollar el cabrestante 1
- Enrollar el cabrestante 1
- Levantar la pluma telescópica / retraer telescópicamente la pluma telescópica*
- Descender la pluma telescópica / extender telescópicamente la pluma telescópica*

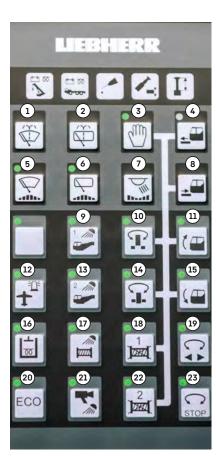
* véase la preselección de joysticks derecha + izquierda



Unidad de mando y de control

- Sistema lavaparabrisas «frontal»
- (2) Sistema lavaparabrisas «techo»
- (3) Tecla de autorización
- (4) Extracción del peldaño
- (5 Limpiaparabrisas «frontal»
- 6 Limpiaparabrisas «techo»
- (7) Iluminación interna de la cabina
- (8) Retracción del peldaño
- (9) Faro 1 de la plataforma giratoria delantera
- Desembulonado del bloqueo de la plataforma giratoria
- Inclinación de la cabina hacia arriba
- Advertencia para aviones
- Faro 2 de la plataforma giratoria delantera
- 13 (14) Centrar automáticamente el bloqueo de la plataforma giratoria y embulonarlo
- Inclinación de la cabina hacia abajo
- Precalentamiento del aceite hidráulico**
- (17)Faro de cabrestante
- (18) Bloquear el cabrestante 1
- (19) Mecanismo giratorio en giro libre
- Modo de servicio en modo ECO
- Faros de la cámara de marcha atrás Faros de la cámara de la plataforma giratoria, lado derecho**
- Bloquear el cabrestante 2
- Bloquear el mecanismo de giro

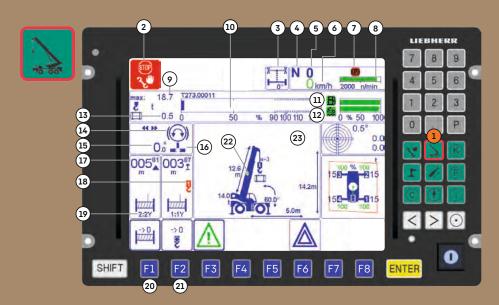
**opcional



^{*} véase la preselección de joysticks derecha + izquierda

^{**}opcional

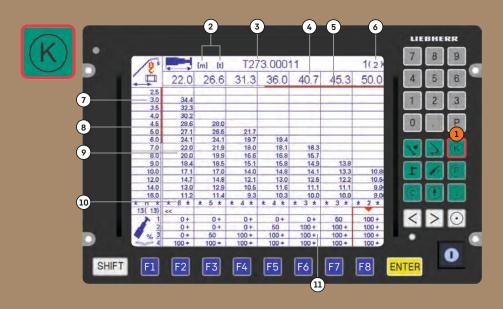
Programa Servicio de grúa



- 1 Programa Servicio de grúa
- 2 Parada LMB durante el servicio de marcha (desplazamiento sin estado de equipo confirmado)
- 3 Indicador de control de dirección del eje trasero
- 4) Preselección de la dirección de marcha
- 5 Marcha engranada
- 6 Velocidad de marcha actual
- 7 Indicador de control del freno de estacionamiento
- 8 N.d.r. del motor
- 9 Capacidad de carga máxima
- Diagrama de barras de la capacidad de carga utilizada
- Indicación del nivel de combustible
- 12 Indicación del nivel de urea

- (13) Carga actual
- 14) Freno del mecanismo de giro
- Ángulo de giro de la plataforma giratoria
- (16) Bloqueo de la plataforma giratoria
- Indicación del recorrido / altura de gancho
- (18) Asignación de cabrestantes
- Asignación de cabrestantes a joysticks
- 20 Indicación Restablecer recorrido de gancho
- 21 Indicación Restablecer altura de gancho
- 22) Estado de embulonado de la pluma telescópica*
- 23 Representación gráfica

Programa Representación de tablas*

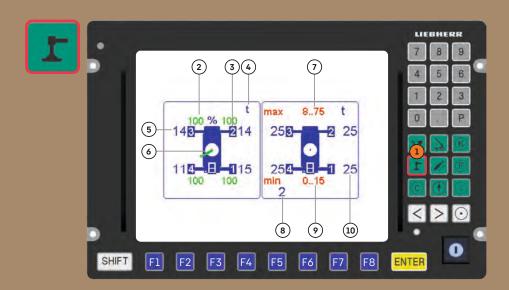


- Programa Representación de tablas*
- 2 Unidades de medida
- Nombre de tabla
- 4 Longitudes de pluma telescópica
- 5 Indicación de orientación horizontal
- 6 Contador de páginas
- 7 Radio de trabajo
- 8 Indicación de orientación vertical
- 9 Cuadro de valores de capacidad de carga
- 10 Número de reenvíos del cable de elevación
- 11) Estado de extensión de los tramos telescópicos

^{*} no hay indicación para la LRT 1090-2.1

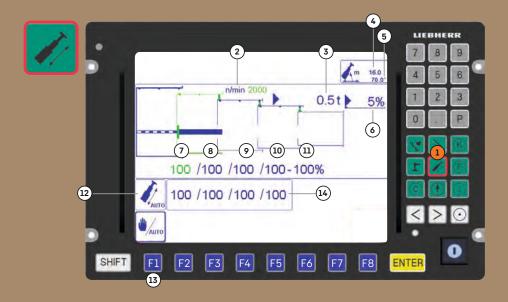
^{*}Ejemplo LRT 1100-2.1

Programa Controlador de la fuerza de apoyo



- Programa Controlador de la fuerza de apoyo
- 2 Estado de extensión de la viga corredera de apoyo
- 3 Numeración de los cilindros de apoyo
- 4 Unidad de peso
- 5 Indicación de la fuerza de apoyo actual
- 6 Alineación de la pluma telescópica
- 7) Rango de fuerza de apoyo máxima
- 8) Fuerza de apoyo mínima ajustada
- Rango de fuerza de apoyo mínima
- 10 Fuerza de apoyo máxima ajustada

Programa Movimiento telescópico*

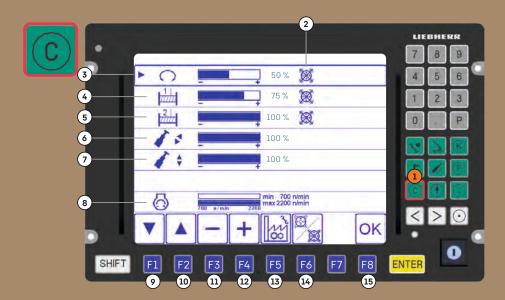


- 1 Programa Movimiento telescópico*
- 2 N.d.r. del motor
- Carga actual
- 4 Radio de trabajo
- 5 Ángulo de pluma principal
- 6 Capacidad de carga utilizada actual de la grúa
- 7 Estado actual de extensión del tramo telescópico 1
- 8 Estado actual de extensión del tramo telescópico 2
- 9 Estado actual de extensión del tramo telescópico 3
- Estado actual de extensión del tramo telescópico 4
- Estado de extensión del cilindro telescópico

- 12 Indicación del estado de movimiento telescópico(automático / manual)
- Conmutación entre el modo de movimiento telescópico automático y manual
- 14) Distancias telescópicas

^{*} no hay indicación para la LRT 1090-2.1

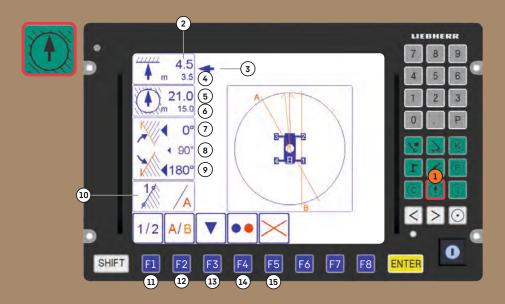
Programa Parámetro de control



- 1 Programa Parámetro de control
- Indicación Activar / desactivar el transmisor de vibración en el joystick
- 3 Reducción de la velocidad del mecanismo de giro en %
- 4 Reducción de la velocidad del cabrestante 1 en %
- 5 Reducción de la velocidad del cabrestante 2 en %
- 6 Reducción de la velocidad del movimiento telescópico en %
- 7 Reducción de la velocidad del basculamiento en %

- 8 Ajuste del n.d.r. del motor/modo ECO
- 9 Mover el selector de función hacia abajo
- Mover el selector de función hacia arriba
- n Reducción del valor seleccionado
- 12) Incremento del valor seleccionado
- Regreso a los ajustes hechos en fábrica
- (14) Activar / desactivar el transmisor de vibración
- 15 Aceptación de los valores ajustados

Programa Limitador del área de trabajo



- 1 Programa Limitador del área de trabajo
- 2 Valor límite de altura del cabezal de poleas
- 3 Selector de la función
- 4) Altura actual del cabezal de poleas
- 5) Valor límite de radio de trabajo máximo
- 6 Radio de trabajo actual
- 7 Ángulo límite derecho
- (8) Ángulo de giro actual de la plataforma giratoria

- 9 Ángulo límite izquierdo
- Limitación de borde
- Selección de puntos 1 + 2 de los bordes ajustados
- Selección de los bordes a programar
- (13) Mover el selector de función
- Función de limitación individual ON/OFF
- Todas las funciones de limitación OFF

Programa del sistema de prueba de control BSE



Menú Servicio técnico del sistema (indicaciones de mantenimiento de la grúa)

- véase el cuaderno de servicio técnico



Sujeto a modificaciones sin previo aviso

Printed in Germany (1) [we-p-262-273-05-s01-2024]