

WB600N
KASUTUSJUHEND

KATALOOG

1. Sissejuhatus.....	3
2. Dünaamilise tasakaalustaja paigaldamine	4
3. Ekraanil kuvatavate ikoonide tähendused	5
4. Klaviatuuri kasutamine	7
5. Parameetrite sisestamisviis	7
6. Seadme kasutamine erinevate mudelite põhjal.....	10
7. Tasakaaluploki varjatud liimimise funktsioon.....	14
8. OPT funktsioon	16
9. Kalibreeringud, mida saab teha kasutaja	17
10. Kalibreerimine skaala kasutamiseks.....	17
11. Kalibreerimine laiuskaala kasutamiseks	18
12. Kalibreerimine laserjoonlaua kasutamiseks (lisavõimalus)	18
13. Süsteemi seadistamine.....	18
14. Rataste tasakaalustaja tõrkeotsing	20

1. Sissejuhatus

Tasakaalustamata ratas paneb ratta sõidu ajal hüppama ja tekitab rooli vibratsiooni. See võib juhti sõidu ajal häirida, tekitada roolisüsteemis tõrkeid, kahjustada amortisaatoreid ja rooliosi ning suurendada liiklusõnnetuste tekkimise tõenäosust. Tasakaalustatud ratas väldib kõiki neid probleeme.

Sellel seadmel on kasutatud uut LSI-d (suuremahuline integraallülitus), mis moodustab riistvarasüsteemi, mis omandab, töötleb ja arvutab teavet suurel kiirusel. Sellel on dünaamilise automaatse tasakaalustaja erinevad põhitarkvarad, mis kohanduvad 15-tollise LCD-ga.

Enne seadme kasutamist lugege kasutusjuhend hoolikalt läbi, et tagada normaalne ja ohutu töö. Vältida tuleks seadme osade demonteerimist või asendamist. Kui seadet tuleb remontida, võtke ühendust edasimüüjaga. Enne tasakaalustamist veenduge, et ratas oleks korralikult flantsi külge kinnitatud. Operaator ei tohi kanda ripnevar riietust, et vältida riideosade sattumist pöörleva võlli lähedale. Seadet ei tohi käivitada keegi peale operaatori.

Seadet ei tohi kasutada juhendis märgitud töövahemikest väljaspool.

1). Spetsifikatsioon ja funktsioonid

1.1) Spetsifikatsioon

- Ratta maks. kaal: 65 kg
- Mootori võimsus: 180 w
- Toide: 220 v/50Hz
- Tasakaalustamise täpsus: $\pm 1g$
- Pöörlemiskiirus: 200 p/min
- Asendi täpsus: $1,5^\circ$
- Tsükli aeg: 8 s
- Velje läbimõõt: 10 tolli~24 tolli (256 mm~610 mm)
- Tagumine vahe: $<190 \text{ mm}^1$
- Müratase: $<70 \text{ dB}$
- Netokaal:
- Mõõdud:

1.2) Omadused

- Kohandub 19-tollise LCD-ga, kuvab erinevaid tasakaalustamise režiime ja näitab paindlikult märgutuledega toiminguid.
- Erinevad tasakaalustamise režiimid suudavad tasakaaluraskuseid liimida, klammerdada või kinnitada varjatult jne.
- Velje sisendandmed automaatselt mõõteskaala järgi.
- Intelligentne isekalibreerimise ja mõõteskaala isemärgistamise funktsioon.
- Automaatne vigade diagnoosimine ja kaitse funktsioon.
- Sobib erinevatele teras- ja alumiiniumkonstruktsioonidest velgedele .

1.3) Töökeskkond

- Temperatuur: $5\sim 50^\circ\text{C}$
- Kõrgus merepinnast: $\leq 4000 \text{ m}$
- Õhuniiskus: $\leq 85\%$

2). Dünaamilise tasakaalustaja ehitus

Dünaamilise tasakaalustaja kaks peamist komponenti on: masin ja elekter.

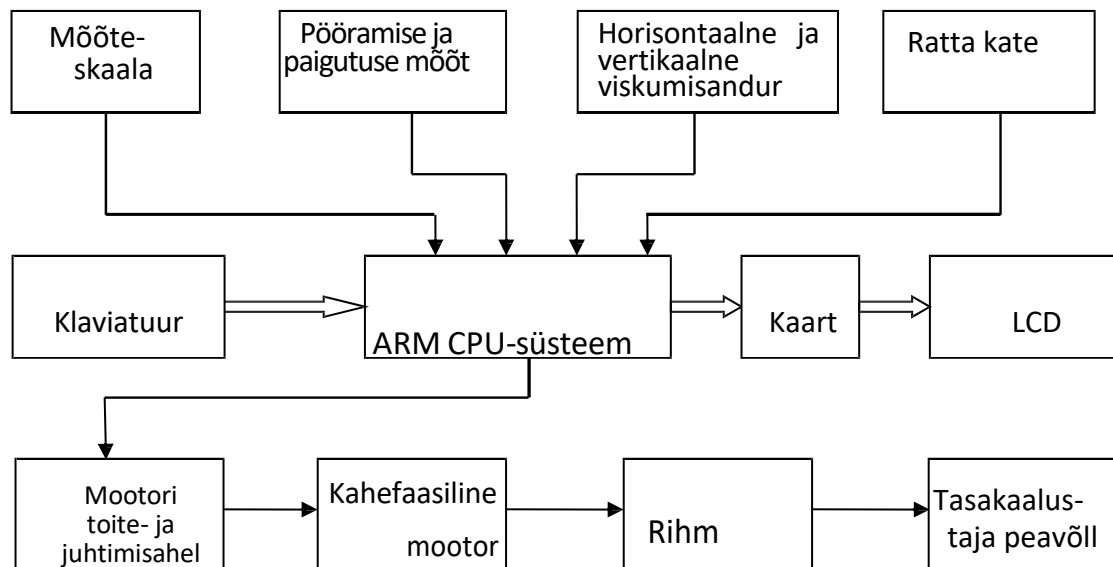
2.1) Masin:

masina osa koosneb toest, ratta kattest ja peavõllist; need on koos raami külge kinnitatud.

2.2) Elektrisüsteemi peamised osad: (vt joonist 1-1)

¹ Tagumine vahe: kaugus kapi küljest kontrollseadme paigalduspinnani.

- a). Mikroarvutisüsteem koosneb LSI-st, näiteks uuest kiirest ARM CPU-süsteemist, LCD-st ja klaviatuurist.
- b). Automaatne mõõteskaala.
- c). Testimiskiirus ja paigutussüsteem koosneb ülekandest ja optoelektrilisest andurist.
- d). Kahefaasilise asünkroonmootori tarvikud ja juhtimisahel.
- e). Horisontaalne ja vertikaalne rõhuandur.
- f). Kate.



Joonis 1-1

2.3)Elektriosa skemaatiline diagramm (vt lisatud joonist 1)

2. Dünaamilise tasakaalustaja paigaldamine

1).Pakendi avamine ja sisu kontrollimine

Avage pakend ja kontrollige, kas kõik osad on terved. Probleemide korral ärge kasutage seadmeid ja võtke ühendust tarnijaga.

Standardtarvikud koos seadmega on märgitud järgmiselt:

Veovõlli kruvitihvt	1
Tangid	1
Kuuskantvõti	1
Mõõtenihik	1
Lukustusmutter	1
Adapter (koonus)	4
Vasturaskus (100g)	1
LCD tugi	1
Kate (lisavarustus)	1

2).Masina paigaldamine

2.1) Tasakaalustaja tuleb paigaldada tahkele tsemendile või sarnasele pinnale. Pehme pinnas võib põhjustada mõõtmisvigu.

2.2) Tasakaalustaja ümber peaks olema 5 m² vaba ruumi, et mugavalt töötada.

2.3) Kinnitage ankurpoltidega tasakaalustaja aluses olevate paigaldusavade kaudu.

3).Katte paigaldamine

Paigaldage katte raam seadmele (lisavarustus): ühendage katte toru katte lülitussüsteemiga (kapi taga), seejärel kinnitage M10×65 kruvidega.

4).Veovõlli kruvitihvti paigaldamine

Paigaldage veovõlli kruvitihvt peavõllile M10 × 150 pesapoldiga, seejärel keerake polt kinni. (Vt joonis 2-1.)

(Märkus: enne kruvimist võib rata paigaldada peavõllile. Seejärel hoidke ratas kätega kinni, et vältida peavõlli pöörlemist koos poldiga.)



Joonis 2-1

5).LCD paigaldamine

Paigaldage LCD toele 4 M5 pikemate kruvidega. Seejärel kinnitage LCD tugi kapi kaanele 2 M5 kruviga; ühendage LCD signaaliliin kapi VGA-liidesega ja keerake kruvid kinni. Ühendage toite väljundpesa (12V) LCD külge.

6).Ratta paigaldamine

Puhastage ratas ja ärge jätke sellele mustust. Eemaldage lisatud pliiraskused rattalt ja kontrollige seejärel, kas rehvi õhurõhk vastab esitatud väärtusele. Kontrollige, kas velje ja kinnitusava asukoht on aeroelastne.



Peavõll - ratas (pannes velje esikülje ettepoole), koonus (ots osutab sissepoole) - kiirkinnitus

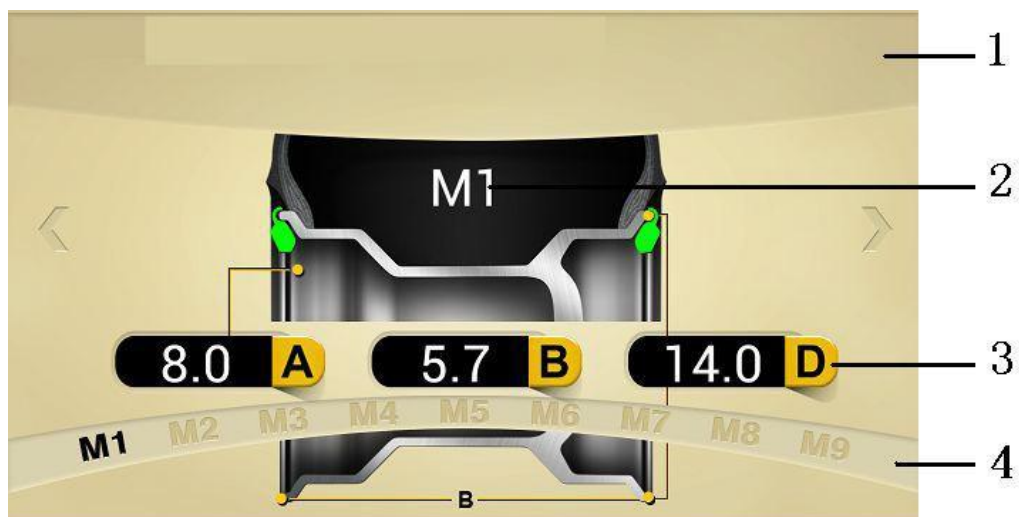


Peavõll—vedru (see on seadmel juba paigaldatud), koonus (ots osutab väljapoole)- - ratas--kiirkinnitus

Märkus: ärge libistage ratas peavõllil, et vältida peavõlli hõõrdumist rata paigaldamisel ja eemaldamisel.

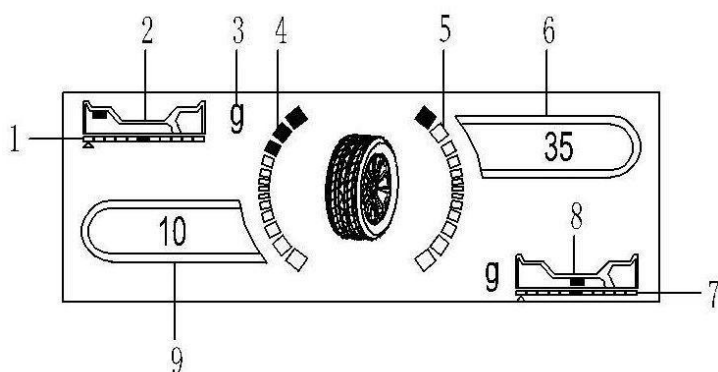
3. Ekraanil kuvatavate ikoonide tähendused

Mudeli valimise ja sisestamise meetod



1. Sõnalised käsklused
2. Mudeli näit
3. Mõõtmise sisend
4. Mudeli valik

Ratta dünaamilise tasakaalustamise seadme katsetustulemuse liides



1. Märkige sisekülje tasakaalustamata koht
2. Raskuse koht
3. Tasakaalustamata koha raskuse kaalu ÜHIK (nt unts)
4. Sisekülje tasakaalustamata koha märgutuli
5. Väliskülje tasakaalustamata koha märgutuli
6. Sisekülje tasakaalustamata koha raskus
7. Väliskülje tasakaalustamata koha märgutuli
8. Raskuse koht
9. Sisekülje tasakaalustamata koha raskus

SEADETE menüü:

KASUTAJA kalibratsioon Kaalu kalibratsioon

Raskuse ühik

Min. kaalu kuvamine



Laiusskaala mõõt

Plastkatte seadistus



Anduri katsetus Keele valimine

Masina andmed

Kasutusjuhend

Tekstkäsklus

Laseri paigutuse kalibratsioon
(lisavarustus)

4. Klaviatuuri kasutamine

Noolenupud

Vasakule / paremale: elemendi valimine

Üles / alla: väärtuse muutmine

Muud toimingunupud

OK: liikumine ja kinnitamine

Return: tagasi eelmisse menüüsse või liikumise peatamine

START: toimib samuti nagu OK

STOP: toimib samuti nagu Return

5. Parameetri sisestamisviis



Mudel üks: ikoon (M1), kui sellel on kollane raam, tähendab see, et süsteem on tasakaalustamismudel M1, ja kompenseeriva poole valik kuvatakse ikoonina, ning me saame tasakaaluploki kompenseerival küljel kinnitada veljel kahele poole.



Mudel kaks: ikoon(M2), süsteem on tasakaalustamismudel M2 ja

kompanseeriva poole valik on näidatud ikoonina ning tasakaaluploki saab liimida kahele kompenseerivale poolele velje kodara siseküljele.



Mudel kolm: ikoon (M3), süsteem on tasakaalustamismudel M3 ja

kompanseeriva poole valik on näidatud ikoonina ning tasakaaluploki saab liimida kahele kompenseerivale poolele velje kodara sise- ja välisküljele.



Mudel neli: ikoon (M4), süsteem on tasakaalustamismudel M4 ja

kompanseeriva poole valik on näidatud ikoonina ning tasakaaluploki saab kinnitada kompenseerivale poolele velje siseküljel ning liimida tasakaaluploki kompenseerivale poolele velje välisküljele.



Mudel viis: ikoon (M5), süsteem on tasakaalustamismudel M5 ja

kompanseeriva poole valik on näidatud ikoonina ning tasakaaluploki saab kinnitada kompenseerivale poolele velje siseküljel ning liimida selle kompenseeriva poole külge kodara välisküljel.



Mudel kuus: ikoon (M6), süsteem on tasakaalustamismudel M6 ja kompenseeriva poole valik on näidatud ikoonina ning tasakaaluploki saab liimida kompenseeriva poole külge velje kodara siseküljele ja kinnitada kodara välisküljele.



Tasakaalustaja on staatilises tasakaalustusrežiimis

Parameetri väärtuse sisestamine igat liiki režiimis

1.Valige õige tasakaalustusrežiim vastavalt velje välimusele.

2.Sisestage velje mõõdud, erinevas tasakaalustusrežiimis on vaja sisestada erinev mõõt. Velje asendi mõõt vastavalt järgmistele joonistele.

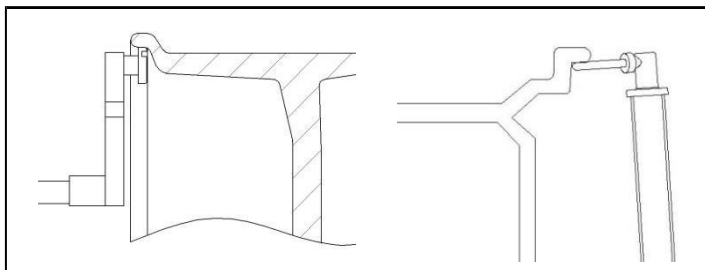
See masin mõõdab automaatselt A väärtuse, A+ väärtuse, D

väärtuse. Viis, kuidas sisestada A väärtust, A+ väärtust, D väärtust

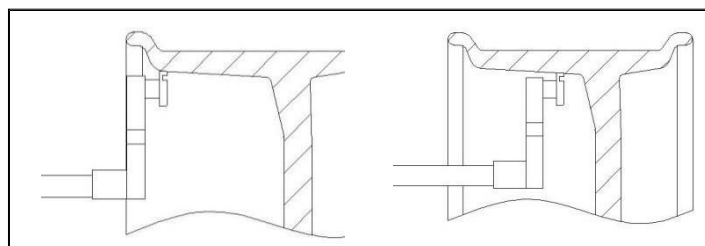
Tõmmake skaala välja, masin mõõdab automaatselt A väärtuse ja D väärtuse, tõmmake skaala välja mõõtmisasendisse ja pöörake skaala ots velje poole, hoidke 2 sekundit kohal, A väärtus ja D väärtus sisestatakse automaatselt. Kui tasakaalustusrežiim vajab A+ väärtust, mõõdab masin A+ väärtuse automaatselt. Tõmmake skaala välja välimisse tasakaalustamisasendisse ja hoidke 2 sekundit paigal, A+ väärtus sisestatakse automaatselt.

B väärtus on velje laius, pärast A väärtuse mõõtmist pöörake laiuse skaala velje väliskülje poole, hoidke 2 sekundit paigal, B väärtus sisestatakse automaatselt, pöörake laiuse skaala tagasi algasendisse.

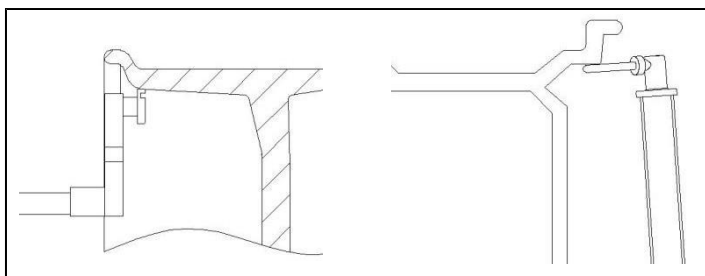
Iga mudeli puhul on elektroonilise skaala ja ratta laiuse joonlauda asukohad mõõtmiseks järgmised.



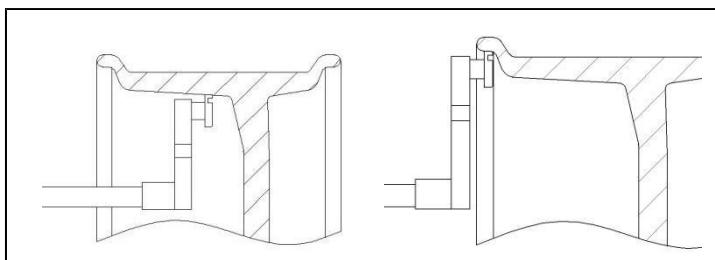
Ratta parameetrite mõõtmiseks mudeli M1 alusel peaksime mõõtma A ja B parameetrite väärtused.



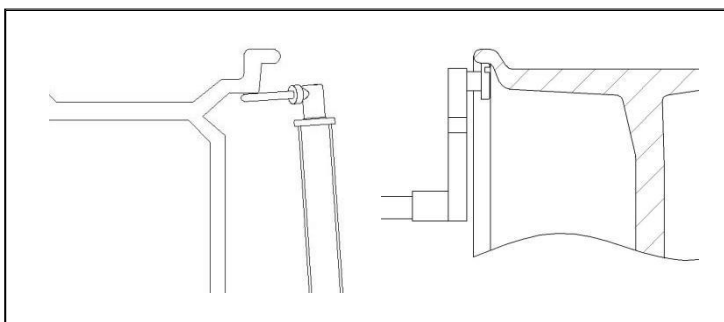
Ratta parameetrite mõõtmiseks mudeli M2 alusel peaksime mõõtma A ja A+ parameetrite väärtused.



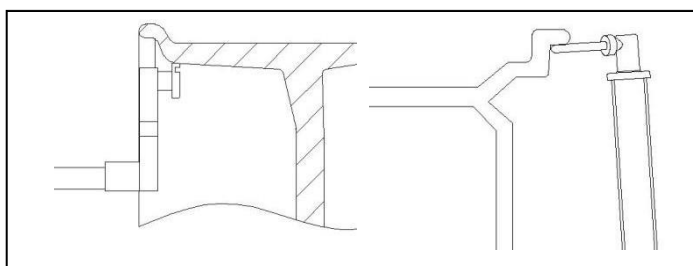
Ratta parameetrite mõõtmiseks mudeli M3 alusel peaksime mõõtma A ja B parameetrite väärtused.



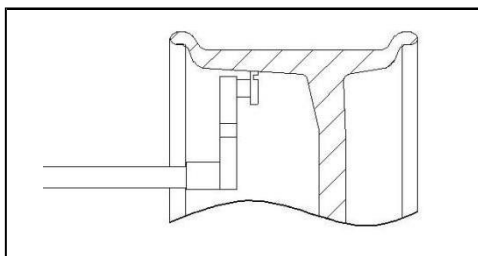
Ratta parameetrite mõõtmiseks mudeli M4 alusel peaksime mõõtma A ja A+ parameetrite väärtused.



Ratta parameetrite mõõtmiseks mudeli M5 alusel peaksime mõõtma A ja B parameetrite väärtused.



Ratta parameetrite mõõtmiseks mudeli M6 alusel peaksime mõõtma A ja B parameetrite väärtused.

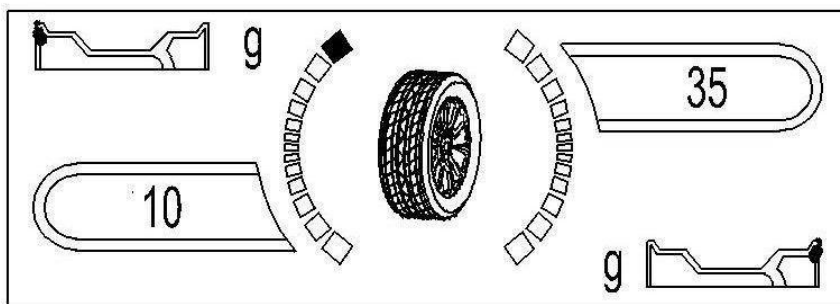


Ratta parameetrite mõõtmiseks staatilise tasakaalustatud või OPT mudeli alusel peame mõõtma A parameetri väärtuse.

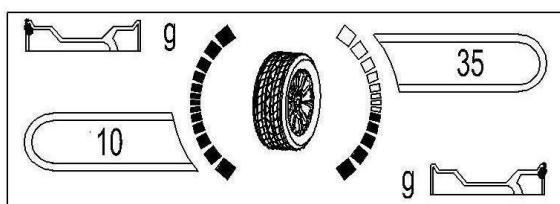
6. Seadme töö erinevate funktsioonide alusel

Töö tasakaalustusmudeli M1 alusel

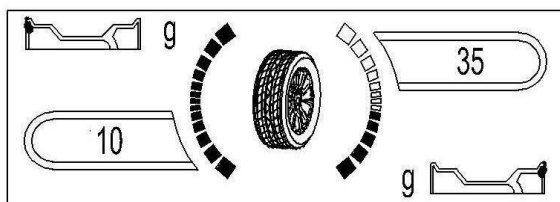
- 1). Sisestage ratta parameetrite S, B ja D väärtused.
- 2). Pange ratta tasakaalustaja tööle.
- 3). Kui ratas jääb seisma, kuvatakse tulemust ekraanil.



- 4). Pöörake ratast käsitsi ja muutke siseküljel kohta näitav osa punaseks ning kinnitage siseküljelt 12-punktilisse asendisse õige raskusega tasakaaluplokk.



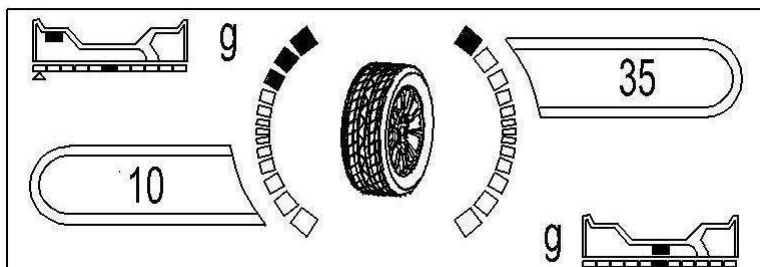
- 5). Ratast pööratakse käsitsi, muudetakse välisküljel kohta näitav osa punaseks ja kinnitatakse välisküljelt 12-punktilisse asendisse õige raskusega tasakaaluplokk.



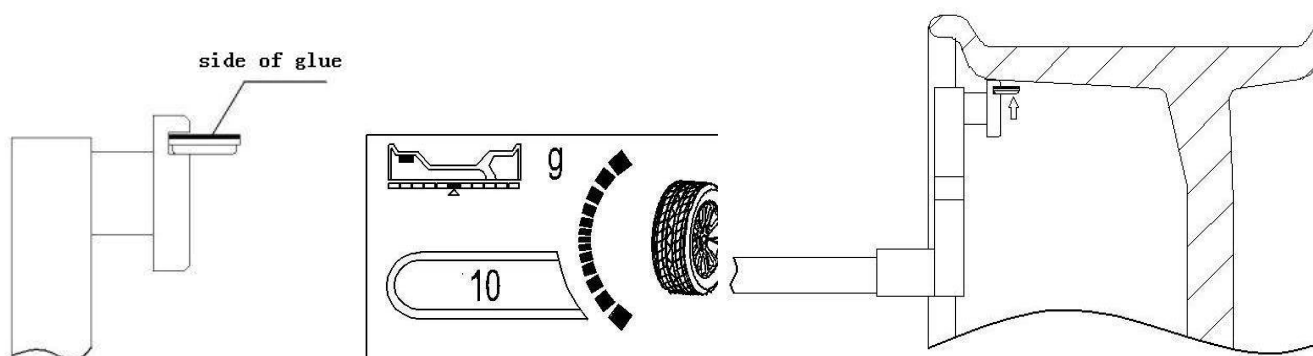
- 6). Pärast tasakaaluploki seadistamist käivitage ratta tasakaalustaja uuesti ja tulemused kuvatakse ekraanil.

Töö tasakaalustusmudeli M2 alusel

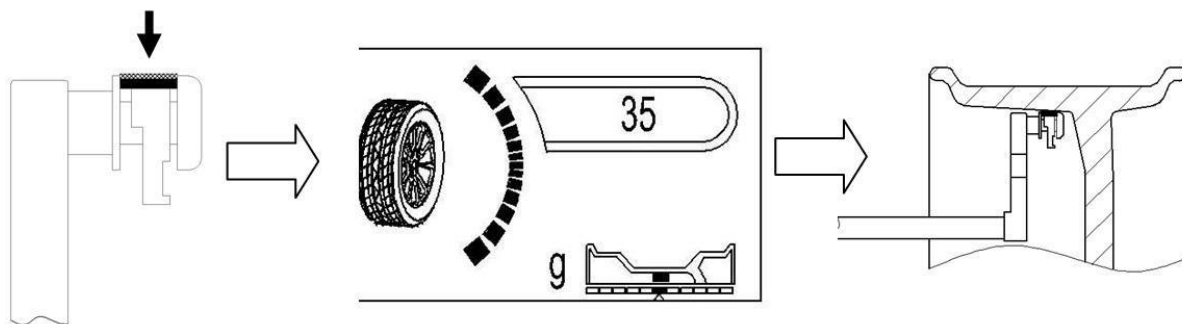
- 1). Sisestage ratta parameetrite A, A+ väärtused.
- 2). Pange ratta tasakaalustaja tööle.
- 3). Kui ratas jääb seisma, kuvatakse tulemust ekraanil.



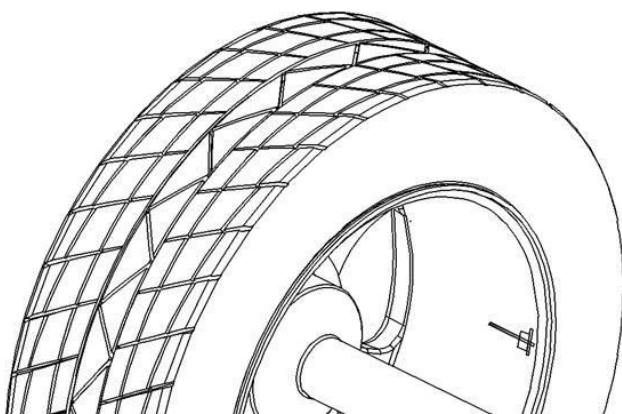
- 4). Rebige tasakaaluploki siseküljele kleebitud kleeplint maha ja ilmub tasakaaluploki plastpind, keerake plastpind ülespoole ja pange tasakaaluploki keskosa joonlaua otsal olevasse horisontaalsesse soonde. Pöörake ratast käega, muutke kohta näitav osa siseküljel punaseks ja hoidke ratast kohal, tõmmake elektrooniline skaala välja, kuni liimimiskohta näitav riba raskuse kohal siseküljel saab täis. Kui kaks eespool kirjeldatud tingimust on täidetud, kostab helisignaali, pöörake elektroonilist skaalat ja laske selle otsal velge puudutada, seejärel suruge tasakaaluplokk kõvasti ratta veljele ning tõmmake elektrooniline skaala tagasi.



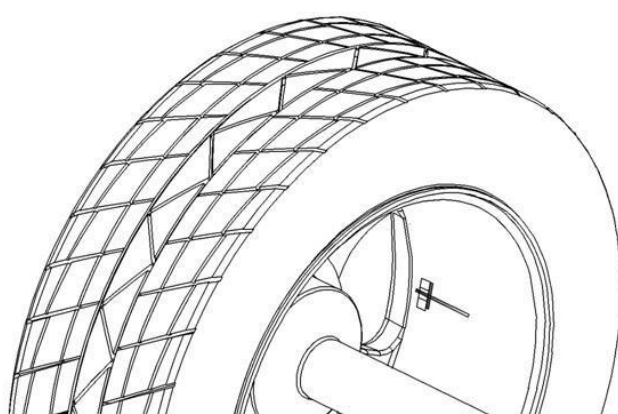
- 5). Järgides siseküljel tasakaaluploki liimimismeetodit ja kui välimisel küljel kohta näitav osa muutub punaseks ning ka välimisel küljel raskuse kohal liimimiskohta näitav osa saab täis, saame tasakaaluploki elektroonilise skaalaga ratta velje külge liimida.



Tasakaaluraskuse paigaldamisel ei ole vaja elektroonilist skaalat kasutada, kui on valitud laserpositsioneerimisega skaala. Pöörake ratast käega, kui sisemist kohta näitav valgustus üleni põleb, selgitab laserjoon välja asendi, kuhu siseküljele tasakaaluraskus automaatselt panna. Samamoodi, kui välist kohta näitav märgutuli üleni põleb, selgitab laserjoon välja koha, kuhu tasakaaluraskus automaatselt välisküljele panna. Paigaldage väliskülje tasakaaluraskus vastavalt laserjoone tähistusele.



Sisekülje tasakaaluraskuse paigaldamine



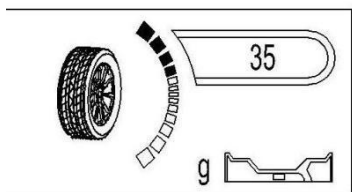
Väliskülje tasakaaluraskuse paigaldamine

Töö tasakaalustusmodelite M3—M6 alusel:

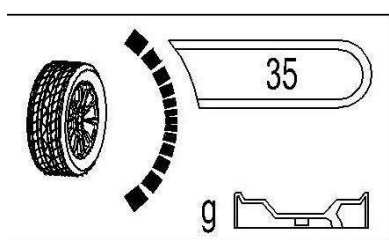
Toimige vastavalt M1 ja M2 kaalumudelite meetoditele.

Töö staatilise tasakaalustamismudeli alusel.

- 1). Sisestage ratta D väärtus.
- 2). Pange ratta tasakaalustaja tööle.
- 3). Kui ratas jääb seisma, kuvatakse tulemust ekraanil.



4. Pöörake ratast käega, et välisküljel olevat kohta näitav osa muutuks punaseks ja kinnitage vastava raskusega tasakaaluplokk 12-punktilisse asendisse siseküljel või liimige vastava raskusega tasakaaluplokk velje keskele.



Tähelepanu: pärast mõõtmist kuvatava tasakaaluraskuse tulemused tuleks jagada 5-ga (kui raskuse ühikuks on unts, tuleks kuvatava raskuse väärtus jagada 0,25 untsiga), et saaksime leida kasuliku raskusega tasakaaluploki. Kui on vaja leida tegelik tasakaalustav raskus, saame selle leida ja vaadata, vajutades noolenuppu.



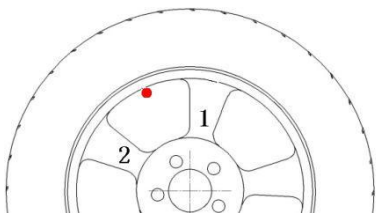
7. Tasakaaluploki varjatud liimimise funktsioon

See funktsioon suudab jagada kahe kodara vahelise tasakaaluploki kaheks osaks ja panna kaks osa langema kahe üksteise kõrval asuva kodara taha, et tasakaaluplokk oleks varjatud ega rikuks ratta ilu.

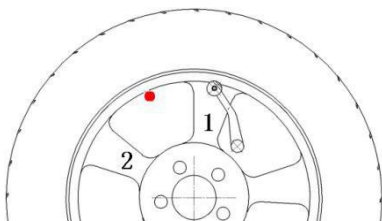
See funktsioon sobib ainult selle seadme kahele mudelile, M2 ja M4, ja me kirjeldame varjatud liimimise funktsiooni töömeetodit M2 mudeli näitel.

M2 mudeli kohaselt sisestage A, A+ ja D väärtused, pärast testimistulemuse saamist seadme käitamise järel, kui välimine liimiga tasakaaluplokk langeb kahe kodara vahele, saame seda funktsiooni kasutada. Käik on järgmine:

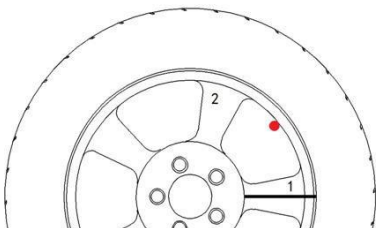
1) pärast tasakaalustamata tulemuste saamist, kui tasakaalustamata koht on nr 1 ja nr 2 vahel (vastavalt järgmisele joonisele), saab vajutada UP klaviatuuri, et siseneda selle ploki varjatud liimimise funktsiooni.



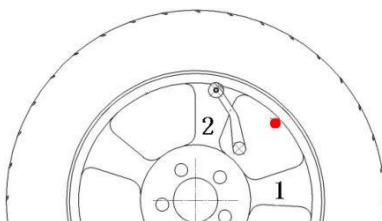
2). Tõmmake välja skaala, ühendage see veljega, keerake ratast, pange skaala nr 1 taha, hoidke ratast paigal, tõmmake skaala tagasi ja vajutage klaviatuuril kinnitamiseks OK.



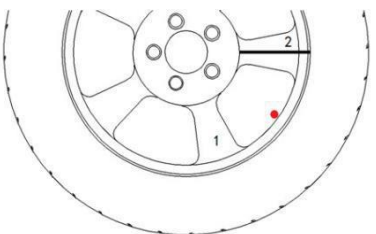
(Kui valite laserpositsioneerimisfunktsiooniga tasakaalustaja, reguleerige laserjoon kohta nr 1 ja vajutage kinnitamiseks klaviatuuril „OK”.)



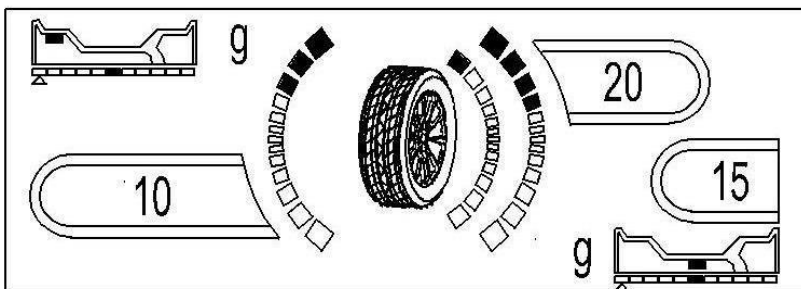
3). Tõmmake skaala välja, ühendage see veljega, keerake ratast, pange skaala nr 2 taha, hoidke ratast paigal, tõmmake skaala tagasi ja vajutage klaviatuuril kinnitamiseks OK.



(Kui valite laserpositsioneerimisfunktsiooniga tasakaalustaja, reguleerige laserjoon kohta nr 1 ja vajutage kinnitamiseks klaviatuuril „OK”.)



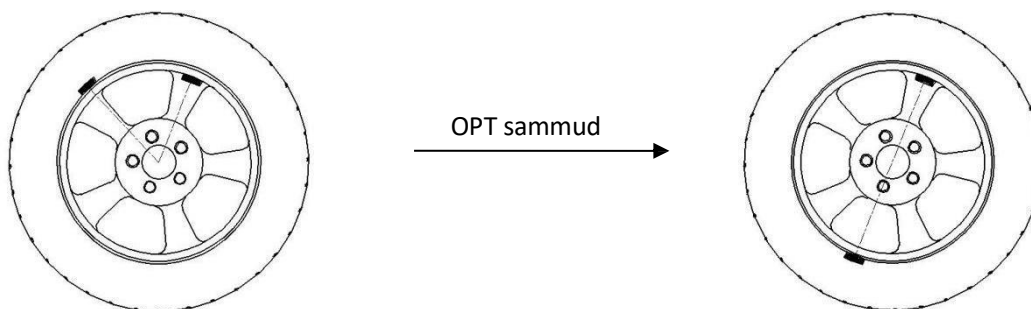
4). Siiani on väljaspoolne tasakaalustamata koht olnud eraldatud kaheks osaks, mis on varjatult velje taga, raskuse liimimiseks vastavalt sammule 1. Leidke skaalaga täpne koht ja liimige sissepoole 1 tasakaaluraskus ja väljapoole 2 tasakaaluraskust velje taga. (Kui tasakaalustajal on laserpositsioneerimisfunktsioon, liimige raskus vastavalt laserjoonega tähistusele.)



5).Pärast raskuse liimimist vajutage tasakaalustaja käivitamiseks „OK“, pärast ratta keerlemist kuvatakse katse tulemust.

8. OPT-funktsioon

Kui ratta staatiline tasakaalustamatus on liiga suur (üle 50 g), võime kasutada OPT-funktsiooni. See võib leida rehvi velje staatilise tasakaalutamata koha, et vähendada lisatud tasakaaluploki massi.



1. samm:

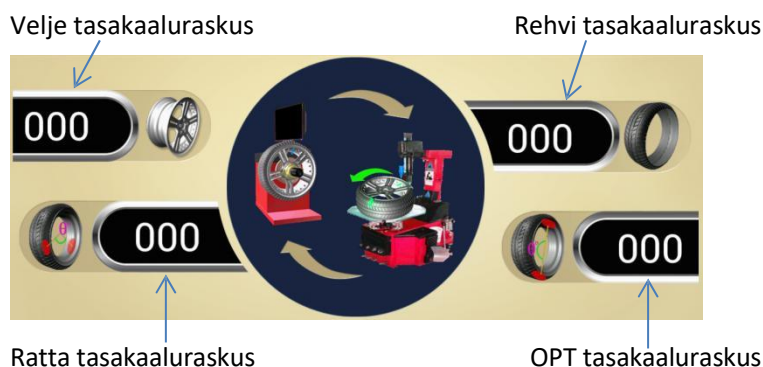
Kasutage klahvi üles / alla noolenuppu, et valida M9 (OPT) režiim. Mõõtku ja sisestage ratta parameetrid vastavalt punktis 5 kirjeldatule, OPT-mudelisse sisenemiseks vajutage nuppu „OK“.

2. samm:

tehke märk peavõllile ja veljele, seejärel võtke ratas maha, paigaldage ratas rehvivahetajale, eemaldage rehvi ja velg, hoidke velg paigal ja pöörake käega rehvi 180°, seejärel pumbake rehvi täis.

3. samm:

paigaldage ratas ratta tasakaalustajale vastavalt märgile, vajutage tasakaalustaja käivitamiseks nuppu OK, LCD-ekraanil kuvatakse suurimat tasakaalustamatuse väärtust.



4. samm:

Pöörake käega ratast, kuni sisemine koht on üleni valgustatud. Tehke rehvi ülaossa nr 1 märg (kella 12 asend).

5. samm:

pöörake ratast käega, kuni sisemine koht on üleni valgustatud. Tehke rehvi ülaossa nr 2 märke (kella 12 asend).

6. samm:

eemaldage ratas ja paigaldage rehvivahetajale, tehke nr 1 märk ja nr 2 märk samasse kohta, seejärel lõpetage OPT-funktsioon.

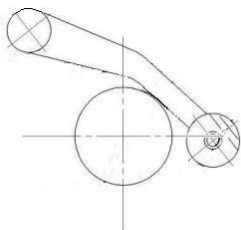
9. Kalibreeringud, mida saab teha kasutaja

- 1) M9 süsteemi seadistusrežiimi valimiseks kasutage üles/alla noolenuppe, vajutage menüüsse sisenemiseks üles noolenuppu.
- 2) Valige esimene funktsioon „Kasutage kalibreerimist ja seadistage 14- kuni 16-tollise ratta tasakaalustamine.
- 3) Sisestage ratta parameetrid õigesti, järgides M1 tasakaalustamismudelit.
- 4) Käivitamiseks vajutage nuppu OK.
- 5) Pärast seismajäämist pöörake ratast käega, kui tasakaalust väljas olevat kohta näitav osa muutub punaseks, kinnitage 100 g tasakaaluplokk 12-punktilisse asendisse ratta välisküljel, järgides ekraanil kuvatavat viipa.
- 6) Käivitamiseks vajutage nuppu OK.
- 7) Pärast seisma jäämist eemaldage 100 g tasakaaluplokk, pöörake ratast käega, kui tasakaalustamata kohta näitav osa muutub punaseks, kinnitage 100 g tasakaaluplokk 12-punktilisse asendisse ratta siseküljelt, järgides ekraanil kuvatavat käsku.
- 8). Vajutage käivitamiseks nuppu START, pärast seismajäämist on ekraanil küsimus, kas tehtud parandus õnnestus, ja saate naasta mudeli valimise liidese juurde, vajutades suvalist nuppu.

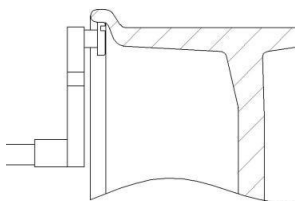


10. Kalibreerimine skaala kasutamiseks

- 1) Paigaldage ratas tasakaalustusseadmele. Valige üles/alla noolenuppudega M9 süsteemi seadistusrežiim, menüüsse sisenemiseks vajutage üles noolenuppu, valige teine funktsioon „skaalaga kalibreerimine”.
- 2) Tõmmake mõõtekäpp välja 0 cm asendisse, vajutage kinnitamiseks klahvi „OK”.
- 3) Tõmmake mõõtekäpp välja 15 cm asendisse ja suunake skaala ots peavõlli poole, kinnitamiseks vajutage klahvi „OK”.
- 4) Tõmmake mõõtekäpp ja suunake skaala ots peavõlli poole, kinnitamiseks vajutage klahvi „OK”.



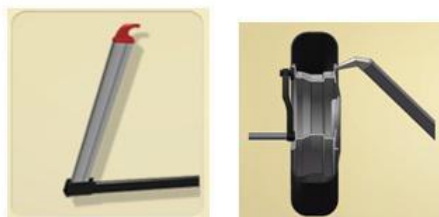
5) LCD-ekraani vasakul pool kuvatakse „d16”, muutke üles/alla noolenuppudega ratta läbimõõtu, tõmmake skaala välja ja pöörake skaalat velje serva poole (vastavalt järgmisele pildile), vajutage kinnitamiseks klahvi „OK”.



6) Kalibreerimine on lõppenud, vajutage naasmiseks vasakut nooleklahvi.

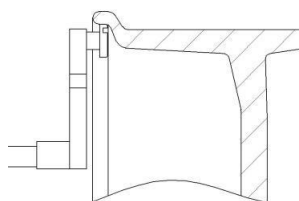
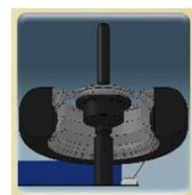
11. Kalibreerimine rattalaiuse skaala kasutamiseks

- 1) Paigaldage üks ratas tasakaalustajale. Valige üles/alla noolenuppudega M9 süsteemi seadistusrežiim, menüüsse sisenemiseks vajutage üles noolenuppu, valige kolmas funktsioon „laiusskaalaga kalibreerimine“, vajutage kinnitamiseks „OK“.
- 2) Sisestage üles/alla nooleklahvidega ratta B-väärtus. Tõmmake järgmise pildi järgi skaala kuni velje siseküljeni. Samal ajal puudutage ratta laiuse skaalaga velje väliskülge. Hoides seda 2 sekundit paigal. Ekraanil kuvatakse teade, et ratta laiuse väärtuse saamine õnnestus.
- 3) Naasmiseks vajutage „OK“.



12. Kalibreerimine laserpositsioneerimiseks (lisavõimalus)

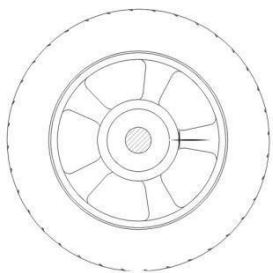
- 1) Paigaldage üks ratas tasakaalustajale. Valige üles/alla noolenuppudega M9 süsteemi seadistusrežiim. Menüüsse sisenemiseks vajutage üles noolenuppu, valige menüüs teine lehekülg, valides „Laserpositsioneerimise kalibreerimine“. Kinnitamiseks vajutage „OK“.
- 2) Kasutaja mõõteskaala, mis mõõdab D väärtust. D väärtust mõõdetakse umbes 2 sekundit.



3) Kui D väärtuse mõõtmine õnnestus, pöörleb laseri joon velje serva poole. Laserjoone paksust saab muuta üles/alla noolenuppudega. Vasakule/paremale noolenuppudega saab muuta laserjoone nurka. Reguleerige laserjoon sisemise velje serva poole järgmise pildi järgi ja vajutage kinnitamiseks „OK“.



4) Pöörake laserjoont sobitaja serva poole, reguleerides laserjoone asendit vasakule/paremale noolenuppudega. Kui laserjoon ühtib sobitaja servaga vastavalt järgmisele pildile, vajutage kinnitamiseks „OK“.



5). Laserpositsioneerimise funktsioon õnnestus, naasmiseks vajutage nuppu Return.

13. Süsteemi seadistamine

Siseneg süsteemi seadistamise menüüsse. Menüüs on veel kolm seadistuselementi, need on:

valige grammid või untsid üles/alla noolenuppudega.



Seadistage üles/alla noolenuppudega tasakaaluraskuse varjamine.



Seadistage kate üles/alla noolenuppudega.



Anduri toimimise kontrollimine. Anduri kontrollimise funktsiooni sisenemiseks vajutage „OK“, seal saab kontrollida, kas andur töötab nõuetekohaselt.



Keele valimine, sellesse funktsiooni sisenemiseks vajutage „OK“. Valige keel noolenupuga.



Kasutusjuhend. Kasutusjuhendi vaatamiseks vajutage „OK“ nuppu.



Tekstkäskluste lülitamine, seadistage üles/alla noolenuppudega.

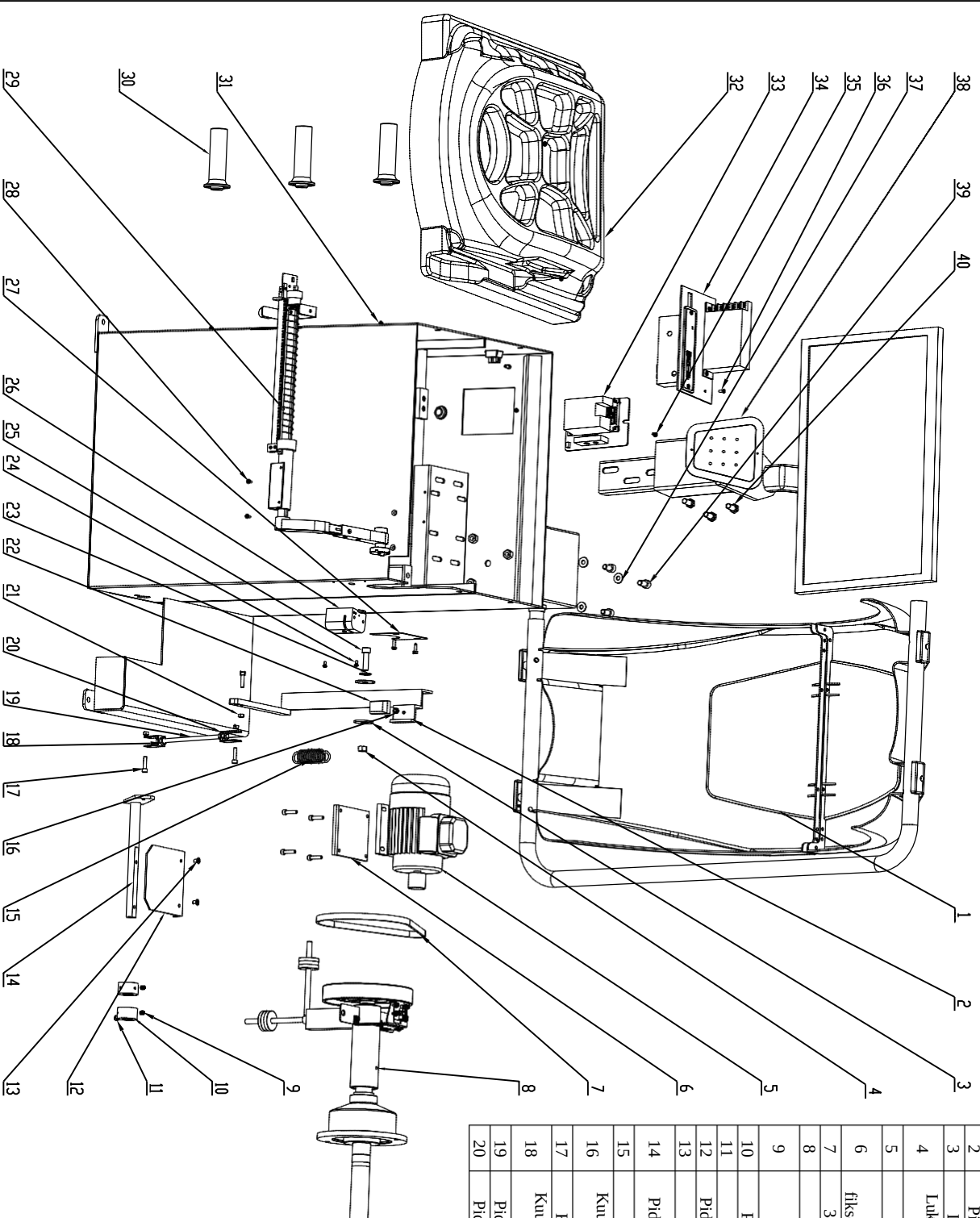


14. Tasakaalustamismasina tõrkeotsing

ilming	põhjus
Pärast masina sisselülitamist ei ilmu ekraanile midagi.	1. Toitelüliti on katki. 2. Signaaliliin LCD-st arvutiplaadini ei ühenda hästi, peaksite kontrollima liini ühendatud otsa. 3. LCD-paneel on katki. 4. Toitepaneel on katki.
Kui seade on sisse lülitatud, kuvab ekraan normaalselt, kuid mootor ei pöörle.	1. Ärge tõmmake ratta katet alla (ekraanil on viip). 2. Mootori 3 kaablit ei ühendu korralikult releega. 3. Arvutiplaat kaotab kontrolli relee üle, vahetage arvutiplaat. 4. Relee on katki, vahetage toitepaneel. 5. Mootor on katki.
Pärast käivitamist pöörleb mootor kiiresti ega peatu.	1. Asendiandur langeb vastu arvutiplaati. Kontrollida tuleb ühendusliini. 2. Asendianduri signaal ei ole normaalne. Asendianduri kõrgust tuleks veidi reguleerida. Pärast reguleerimist pöörake ratast käega ja kontrollige, kas andur puudutab hammasplaati, jälgides, et asendianduril asuv optiline analoogsidesti ei läheks katki. 3. Asendianduril asuv optiline analoogsidesti on katki. Andur tuleb välja vahetada.
Tasakaalustaja kalibreerimine ebaõnnestub.	1. 100 g tasakaaluraskus ei ole liimitud. 2. Rõhuanduri juhe on katki.

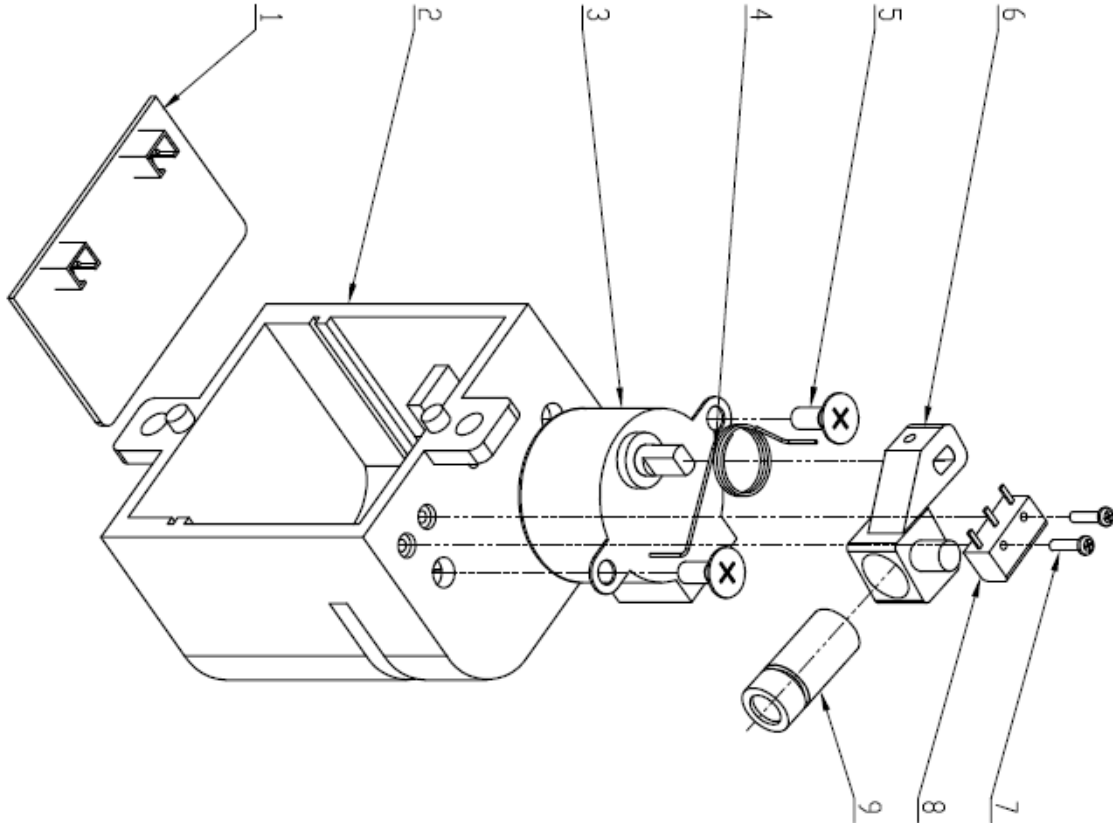
	3. Rõhuandur on katki.
Elektroonilise skaala väärtus on vigane.	1. Kontrollige ühendusjuhet. 2. Potentsiomeeter on katki, vahetage potentsiomeeter. 3. Kalibreerige skaala uuesti.
Tasakaaluraskuse väärtus on vigane.	1. Sisestatud on ratta valed mõõdud. 2. Tehke katse tasakaalustatud 14- või 15-tollise rattaga. Liimige katseks 100 g tasakaaluraskus, võrrelge katse tulemust. Kui tulemus on tegelikust kaalust 10 protsenti suurem või väiksem, kalibreerige uuesti.
Korduskatse tulemus on erinev rohkem kui 5 g.	1. Rattal on võõrkehad või on rehvi õhurõhk madal. 2. Kiirmutter ei ole korralikult kinni. 3. Maapind ei ole tasane, tasakaalustaja korpus väriseb. Kasutage ankrupolte, et lukustada tasakaalustaja maapinnale. 4. Vajadusel võib katse tegemiseks kasutada tasakaalustatud 14- või 15-tollist ratast.
Katse tulemuseks kuvatakse 0-0.	1. Minimaalne kuvatav raskuse seadistus on liiga suur, reguleerige. Minimaalne kuvatav raskus on 5 g. 2. Rõhuanduri juhe on katki.

Nr.	Nimetus	Tk	Nr.	Nimetus	Tk
1	Ratta kate, koost	1	21	Kuuskantmutter M6	7
2	Pidurivarras	1	22	Murdeplokk	1
3	Lameseib	2	23	Tihend	2
4	Lukustusmutter M10	1	24	Kruvi M4x10	2
5	Mootor	1	25	Kruvi M10	1
6	fikseeritud raam	1	26	Laserscade	1
7	380J5 rihtm	1	27	Plaat	1
8	Võll	1	28	Kruvi M5x15	4
9	Kruvi	2	29	Elektriline joonlaud	1
10	Pidurikate	2	30	Käepide	3
11	Kruvi	2	31	Kere	1
12	Piduripeedaal-1	1	32	Raskuse kate	1
13	Kruvi	2	33	Toitepaneel	1
14	Piduripeedaal-2	1	34	Ekraani komplekt	1
15	Vedru	1	35	Kruvi M5x15	1
16	Kuuskantmutter M4	1	36	Kruvi M5x15	1
17	Kruvi M6	3	37	Lameseib	3
18	Kuuskantmutter M8	4	38	Ekraan	1
19	Piduri raam-1	1	39	Kruvi	3
20	Piduri raam-2	2	40	Kruvi M10X20	3



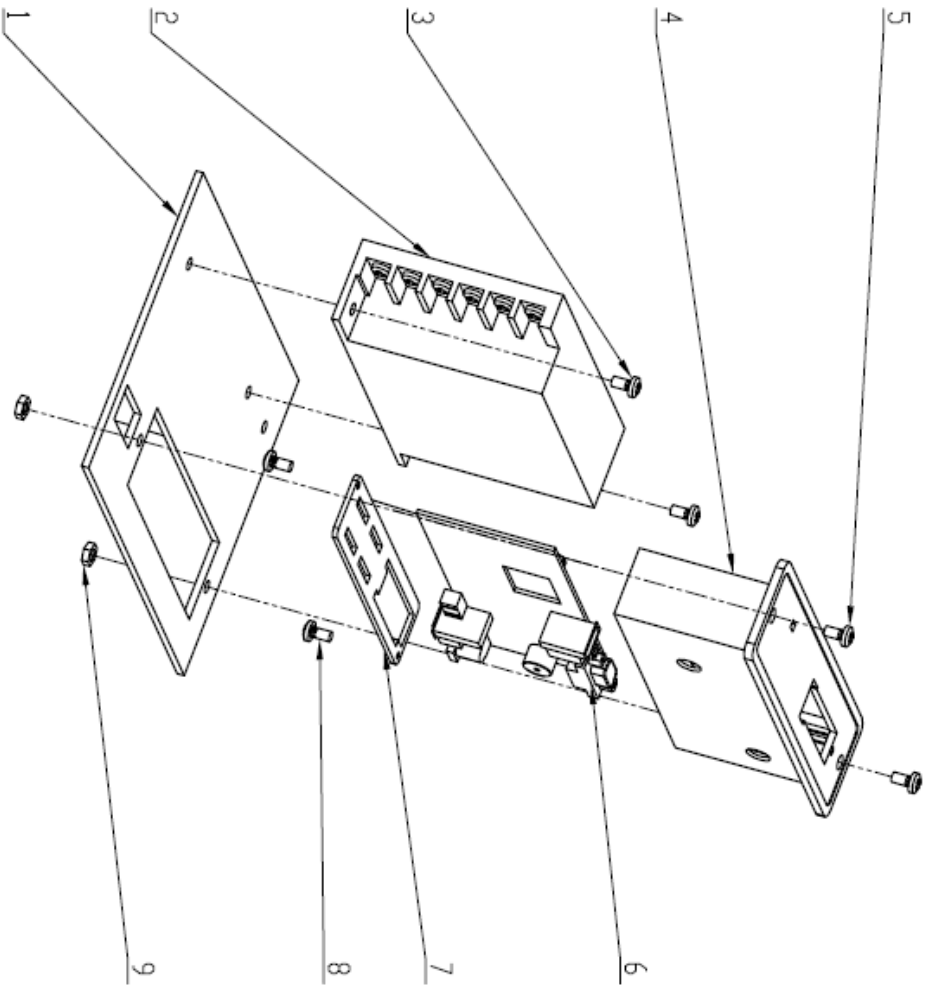
Joonis 1

Joonis 2



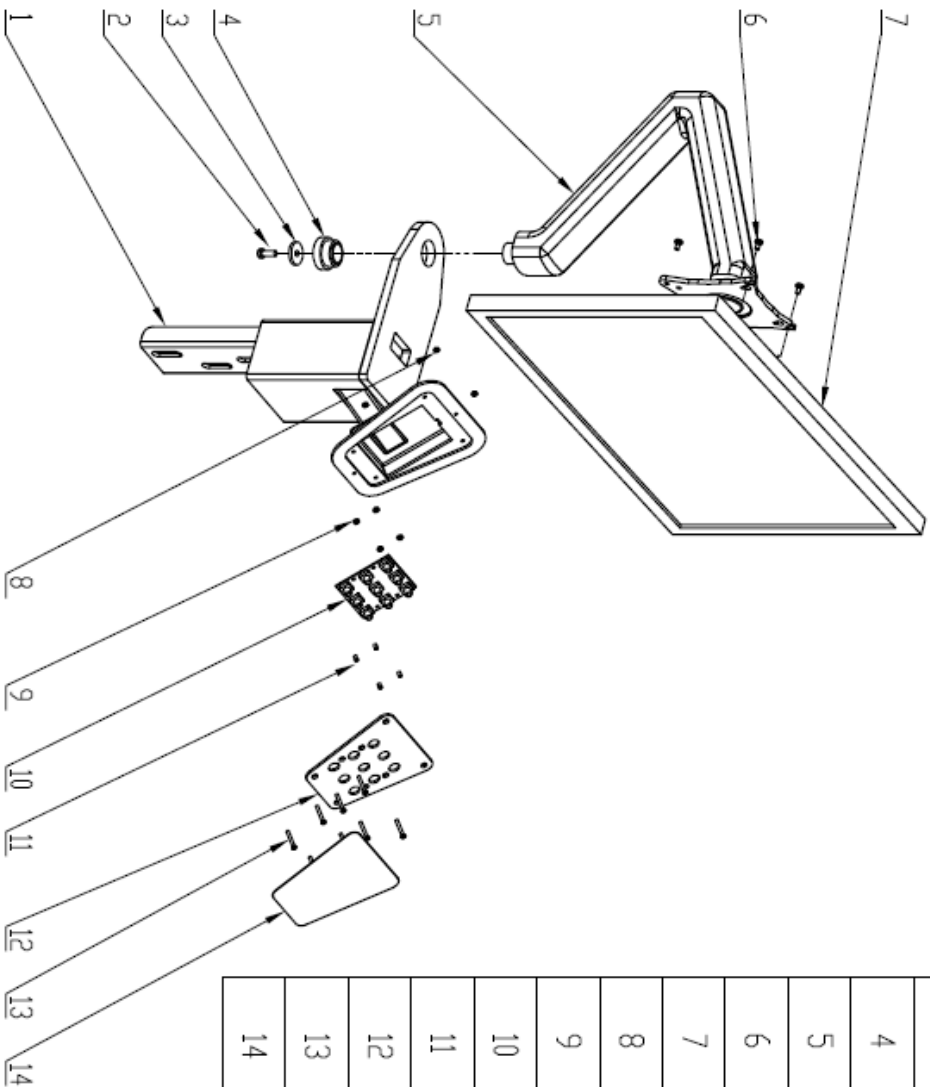
Nr.	Nimetus	Tk
1	Samm-mootoriga juhitav plaat	1
2	Laseri kate	1
3	Samm-mootor	1
4	Vedru	1
5	Kruvi ST3. 5X10	2
6	Paigaldusalus	1
7	Kruvi ST2. 3X10	2
8	Piiriliiti	1
9	Laserkiir	1

Nr.	Nimetus	Tk
1	Paigalduspaneel	1
2	Toitepaneel	1
3	Kruvi M5X20	2
4	Ekraani paigalduspaneel	1
5	Kruvi M5X20	2
6	Ekraan	1
7	Kate	1
8	Kruvi ST3.3X15	2
9	Mutter M5	2



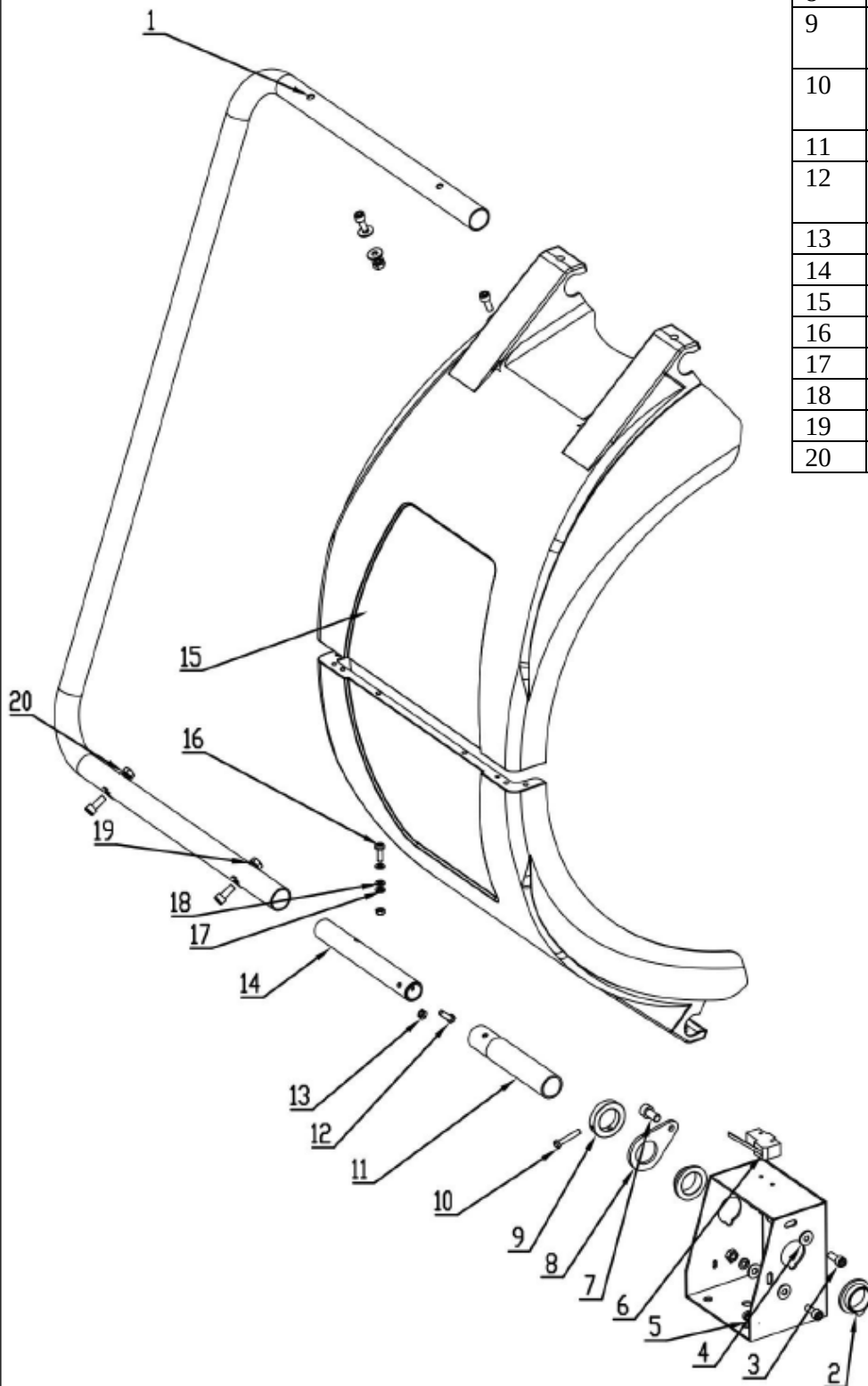
Joonis 3

Nr.	Nimetus	Tk
1	Monitori paigaldusalus	1
2	Kruvi M6X20	1
3	Seib 06	1
4	Kinnitusklambri pesa	1
5	LCD kinnitus	1
6	Kruvi M4X 10	4
7	LCD-ekraan	1
8	Mutter M3	4
9	Mutter M3	4
10	Klaviatuur	1
11	Klahv	4
12	Klaviatuuri paigaldusplaat	1
13	Kruvi M3X25	8
14	Kate	1

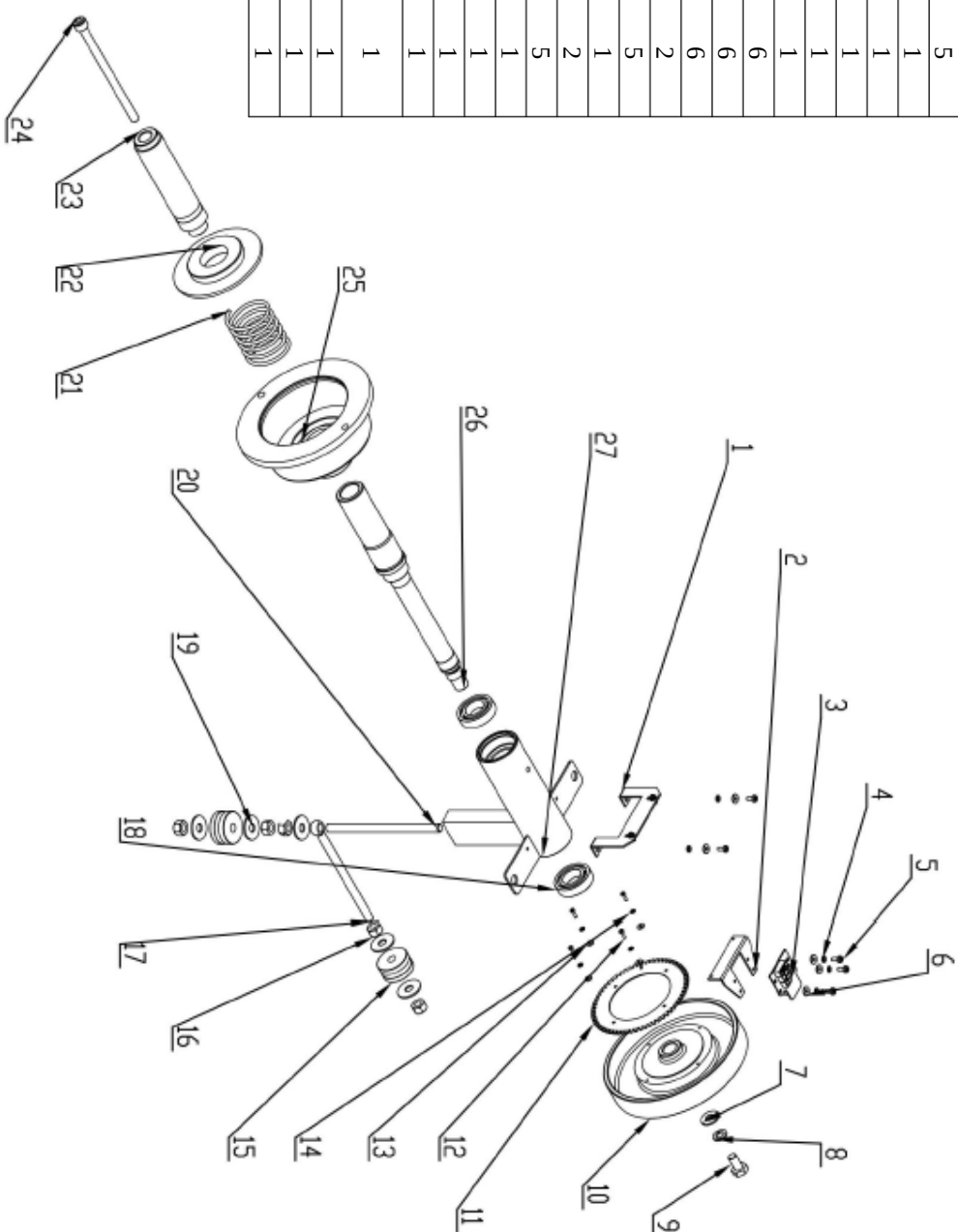


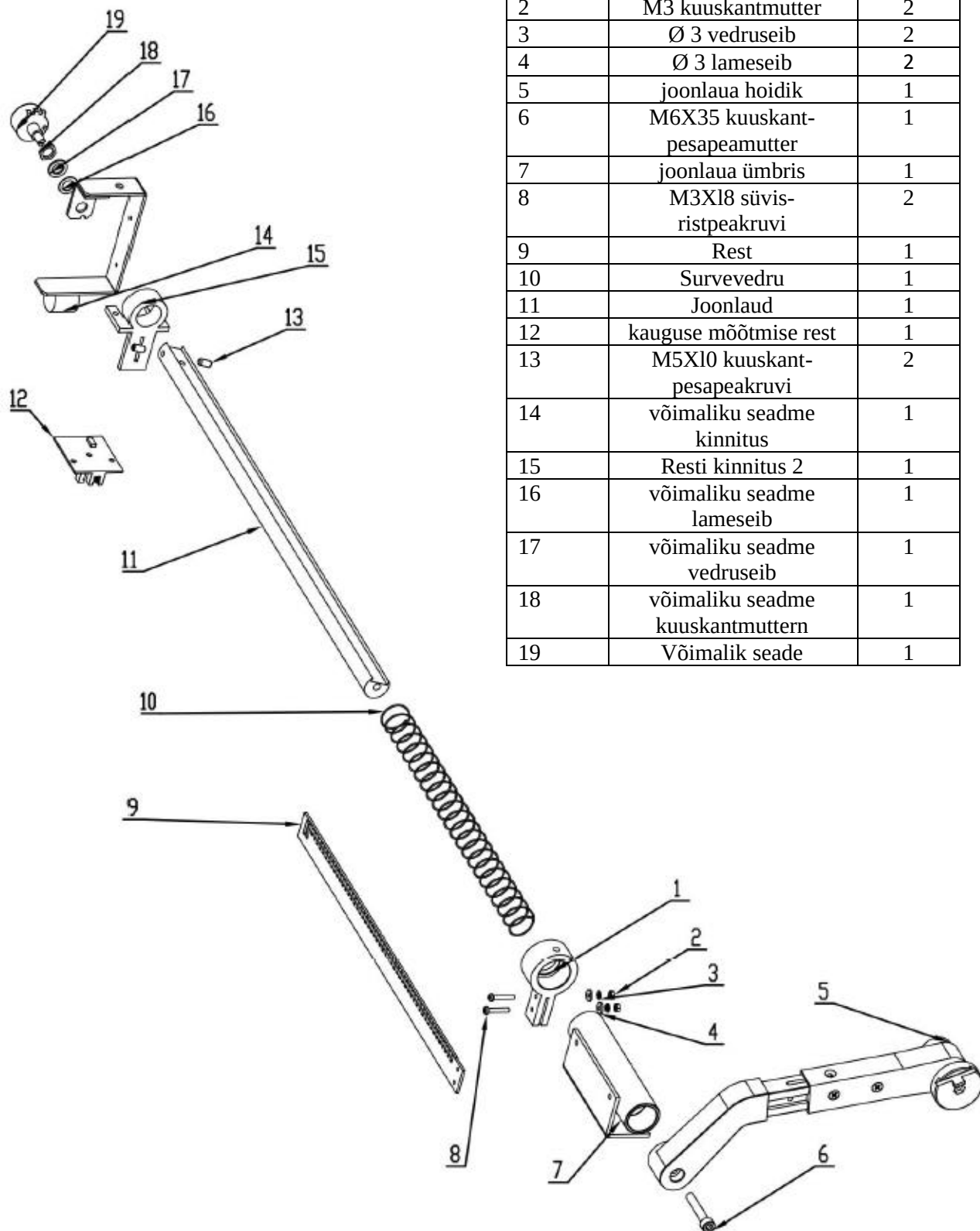
Joonis 4

Nr.	Nimetus	Tk
1	Raam	1
2	Teljahülss	2
3	M8X20 kuuskantmutter	6
4	Ø8 lameseib	12
5	Kaitsekatte põhi	1
6	Lüliti	1
7	M10X20 kuuskantmutter	1
8	Piirdeplaat	1
9	Telje asukohta määrav hülss	1
10	M6X35 kuuskantmutter	1
11	Telg 1	1
12	M6X20 kuuskantmutter	1
13	M6 kuuskantmutter	3
14	Telg 2	1
15	Kaitsekate	1
16	M6X20 mutter	2
17	Ø6 vedruseib	2
18	Ø6 lameseib	4
19	Ø8 vedruseib	6
20	M8 kuuskantmutter	6



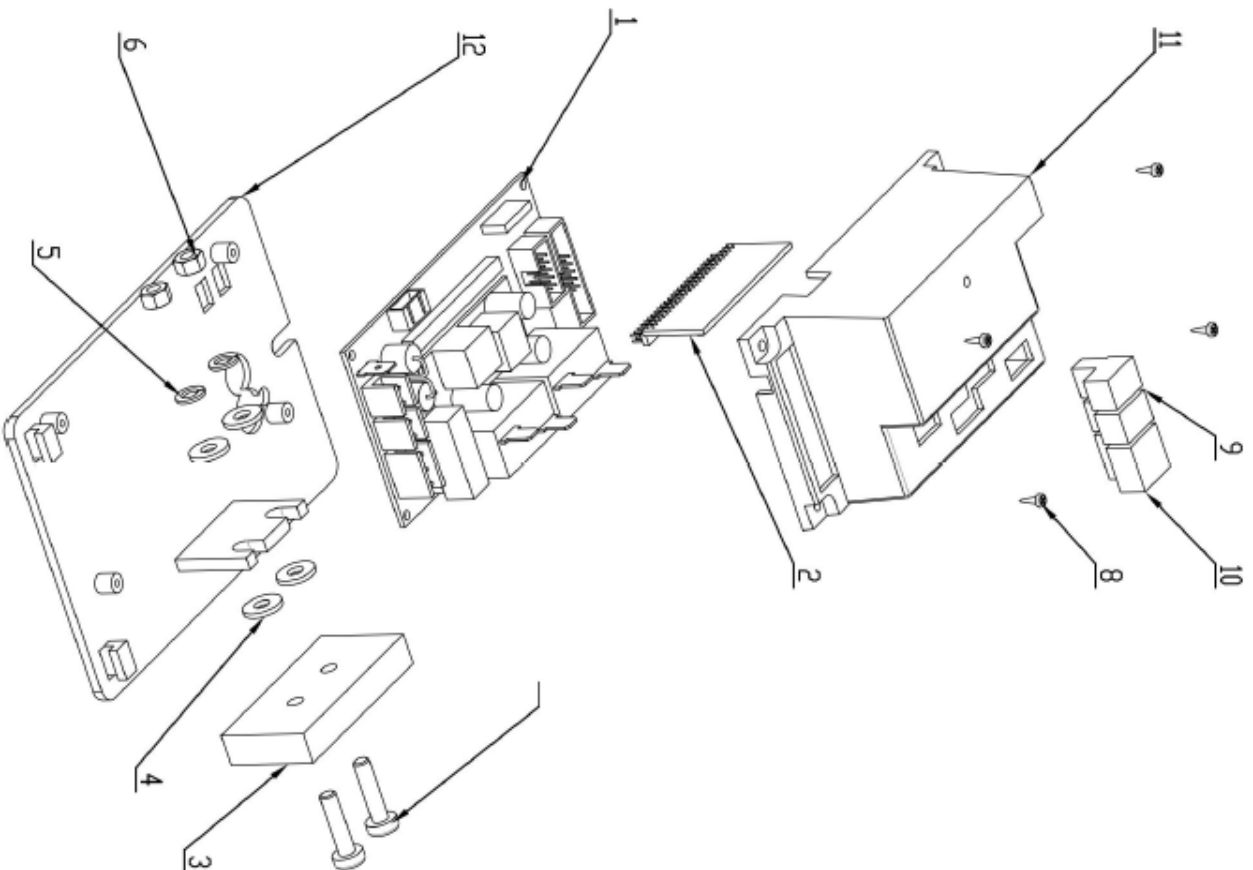
Nr.	Nimetus	Tk
1	Restiplaadi alusvanker	1
2	Restiplaadi maandus	1
3	Restiplaadi elektrikiip	1
4	Ø 4 vedruseib	5
5	M4X10 stivispeaga kruvi	5
6	Ø 4 lameseib	5
7	Ø 10 lameseib	1
8	Ø 10 vedruseib	1
9	M10X20 kuuskantpoldid	1
10	Rihmaratas	1
11	Kurdketas	1
12	M3X10 stivis-ristipeakruvi	6
13	Ø 3 lameseib	6
14	Ø 3 vedruseib	6
15	Elektriline andur	2
16	M10 kuuskantmutter	5
17	Poldid	1
18	laager 47X25X12	2
19	Ø 10 suur lameseib	5
20	Kruvi	1
21	Vedru	1
22	Vedru kandeplaat	1
23	T36 survespindel	1
24	M10X160 pesapea- kibarmutter	1
25	Sobitusketas	1
26	Peavõll	1
27	Telje muhv	1





Nr.	Nimetus	Tk
1	Resti kinnitus 1	1
2	M3 kuuskantmutter	2
3	Ø 3 vedruseib	2
4	Ø 3 lameiseib	2
5	joonlaua hoidik	1
6	M6X35 kuuskant-pesapeamutter	1
7	joonlaua ümbri	1
8	M3X18 süvis-ristpeakruvi	2
9	Rest	1
10	Survevedru	1
11	Joonlaud	1
12	kauguse mõõtmise rest	1
13	M5X10 kuuskant-pesapeakruvi	2
14	võimaliku seadme kinnitus	1
15	Resti kinnitus 2	1
16	võimaliku seadme lameiseib	1
17	võimaliku seadme vedruseib	1
18	võimaliku seadme kuuskantmuttern	1
19	Võimalik seade	1

Nr	Nimetus	Tk
1	Elektriline toitepaneel	1
2	CPU	1
3	Pidurdustakistus	1
4	Ø lameseib	4
5	Ø vedruseib	2
6	M5 kuuskanmutter	2
7	M5x20 süvis-ristpeakruvi	2
8	ST2.5X7 Isekeermestav tihvt	4
9	PCB klemmipea -2	2
10	PCB klemmipea -3	1
11	Elektrilise toitepaneeli kaitses	1
12	Elektrilise toitepaneeli plastklamber	1



Meie,

EÜ vastavusdeklaratsioon



Nortec Sp. z o.o.
Świerkowa 32
62-020 Rabowice, Poola,

kinnitame ainuvastutusel, et toode

Rataste tasakaalustaja	WB600N	Seerianumber
------------------------	---------------	--------------

mille suhtes käesolevat deklaratsiooni kohaldatakse, on kooskõlas järgmis(t)e kohaldatava(te) direktiivi(de)ga:

2006/42/WE

2014/30/UE

nimetatud direktiivi(de)le vastavuse tagamiseks on kohaldatud allpool loetletud standardeid:

EN 60204-1:2010

EN61000-6-1:2008

EN ISO 12100:2012

Tehnilise dokumentatsiooni faili koostaja Nortec Sp. z o.o..

Rabowice, 21.12.2022

Beata Broczkowska

See deklaratsiooni versioon vastab määrusele

EN ISO/IEC17050-1