

INSTRUKCJA UŻYTKOWANIA ZESTAWU DO REGULACJI WYSOKOŚCI BLATU DKL2



Opis manipulatora DKP3 oraz przycisków

-  W górę
-  W dół
-  Zapisz
-  Pozycja 1
-  Pozycja 2
-  Pozycja 3
-  Pozycja 4









Pierwsze uruchomienie

Podczas pierwszego uruchomienia należy przeprowadzić procedurę kalibracji zestawu. Kalibracja pozwoli na poprawne funkcjonowanie układu podnoszenia. Procedura kalibracji jest też zalecana w razie pojawienia się błędów na ekranie manipulatora podczas eksploatacji zestawu.

Aby rozpocząć procedurę należy wcisnąć i przytrzymać przyciski  oraz . W zależności od wersji oprogramowania układowego kolumny wykonają pełny cykl roboczy, lub tylko wycofają się do zadziałania wyłącznika krańcowego. Podczas procedury na wyświetlaczu widnieje komunikat SET. Kiedy na wyświetlaczu pojawi się wartość cyfrowa procedura jest zakończona.

Ustawienie wysokości wyświetlanej na wyświetlaczu:






Z uwagi na to, że każdy stół jest inny domyślna wartość wyświetlana na wyświetlaczu manipulatora rzadko pokrywa się z faktyczną wysokością. Wyświetlana wartość jest wyrażona w centymetrach. Aby zmodyfikować wartość początkową należy nacisnąć i przytrzymać  przez około dwie sekundy. W wyniku tego wyświetlacz manipulatora zacznie mrugać. W tym momencie należy równocześnie nacisnąć przyciski  oraz  przez około pięć sekund. Wyświetlacz przestał mrugać można przystąpić do ustawienia wysokości początkowej. Przy użyciu przycisków  oraz  ustawić żądaną wartość oraz zapisać ustawienie przyciskiem .

Użytkowanie


Wciśnij i przytrzymaj przycisk  stół zacznie się podnosić.

Wciśnij i przytrzymaj przycisk  stół zacznie się obniżać.



Wciśnij i przytrzymaj jeden z przycisków , ,  lub  aby ustawić blat w zapamiętanej pozycji.

Aby zapisać aktualną pozycję w pamięci urządzenia należy nacisnąć i przytrzymać przycisk  przez dwie sekundy. Kiedy wyświetlacz zacznie migać należy wybrać pozycję pamięci pod którą ma zostać zapisana aktualna wysokość przy użyciu przycisków , ,  lub . Jeśli nie zostanie wybrana żadna pozycja po upływie pięciu sekund wyświetlacz przestanie migać, Sterownik wróci do normalnego trybu pracy.

UWAGA:

Sterownik posiada funkcje związane z oszczędzaniem energii. Jeżeli nie są wykonywane żadne operacje sterownik oraz manipulator przechodzą w tryb uśpienia – wyłącza się wyświetlacz. Aby wybudzić układ należy wcisnąć oraz przytrzymać przycisk  przez dwie sekundy. Wyświetlacz manipulatora włączy się umożliwiając zmianę wysokości.

Błędy

Błąd	Przyczyna	Postępowanie
	Przegrzanie – system wykrywa aktywność przekraczającą dopuszczalny cykl pracy, zapobiega przegrzaniu układu.	Zaprzestać operacji do czasu ochłodzenia układu.
	Możliwe przyczyny: 1. Zablockowanie układu – system wykrywa wystąpienie przeszkody podczas ruchu 2. Przeciążenie – system wykrywa obciążenie układu przekraczające wartość nominalną.	1. Zweryfikować czy w obszarze pracy nie znajdują się przeszkody uniemożliwiające ruch. 2. Jeżeli błąd występuje pomimo braku przeszkody należy zweryfikować obciążenie. 3. Nie przeciążać układu.