



**Rogen**<sup>®</sup>  
1958

**EQ-9520**

**Equilibradora de ruedas con  
protector de rueda.**



**CE**

---

## NOTA PARA EL USUARIO

### Gracias por adquirir nuestros productos.

Lea atentamente estas instrucciones para un uso seguro y adecuado de la equilibradora de ruedas y téngala a mano para futuras consultas.

- Este manual es para el modelo: EQ-9520.
- En cuanto a la garantía de seguridad en el diseño y la construcción de la equilibradora de ruedas, lea este manual primero.
- Asegúrese de que este manual se entregue a los usuarios finales para su implementación de la seguridad.
- No utilice la equilibradora de ruedas en una atmósfera potencialmente explosiva, ni al aire libre.

CUALQUIER PARTE DE ESTA IMPRESIÓN NO DEBE SER REPRODUCIDA DE NINGUNA FORMA SIN PERMISO.  
ESTA IMPRESIÓN ESTÁ SUJETA A CAMBIOS SIN PREVIO AVISO.

# INDICE

1 Instrucción de seguridad	5
1.0 Recordatorio de seguridad relacionado	5
1.1 Instrucción de seguridad	7
1.2 Señal de seguridad	8
2 Especificación técnica	9
2.1 Apariencia general	9
2.2 Panel de control	10
2.3 Función principal	11
2.4 Especificación técnica principal	12
3 Transporte y almacenamiento	12
4 Instalación de la máquina	13
4.1 Desempaquete el paquete	13
4.2 Campo de instalación	13
4.3 Montaje de piezas	14
4.3.1 Montaje del eje de equilibrio	14
4.3.2 Conjunto de cubierta protectora	14
4.3.3 Instalación del cono	14
4.4 Conexión de alimentación y suministro de aire (si lo requiere)	14
4.4.1 Conexión de la fuente de alimentación	14
5 Comenzando a usar	15
5.1 Startup auto-check (puesta en marcha y chequeo)	15
5.2 Montaje y desmontaje de ruedas	15
5.2.1 Instalación de ruedas comunes	15
5.2.2 Desmontaje de ruedas común	16
5.2.3 Instalación de neumáticos especiales	16
5.3 Operación de equilibrio	16
5.3.1 Equilibrio dinámico estándar	17
5.3.2 Equilibrio estático	19
5.3.3 Función OPT	21
5.3.3.4.2 Optimización e instalación de llantas de acero y neumáticos de cubierta	22
5.3.4 Equilibrado ALU	22
5.3.5 Equilibrado EALU	24
5.3.6 Función SPL	26
5.3.7 Equilibrio de la motocicleta (opcional)	27
5.3.8 Función adicional	28
6 Configuración del sistema	29
6.0 Configuración del sistema de navegación (Fig. 42)	29
6.1 Consulta de información	30
6.1.1 Información del programa	30
6.1.2 Información de uso	30
6.1.3 Información de fallos	30
6.1.4 Información de la prueba	30
6.2 Gestión de la cubierta protectora	33
6.2.1 Ajuste de la eficacia de la cubierta protectora	33
6.2.2 Ajuste de la efectividad del control de guardia	33
6.2.3 .....	33
6.3 Ajuste de la unidad de equilibrio	33
6.3.1 Unidad predeterminada del valor de equilibrio de la puesta en marcha	34
6.3.2 .....	34
6.3.3 Ajuste del modo de equilibrio	34
6.4 Ajuste de calibre	34
6.4.1 Medidor automático de una unidad	34
6.4.2 Medidor automático de una resolución	34
6.4.3 Medidor automático de un valor predeterminado de inicio	34
6.4.4 Unidad automática del indicador	35
6.4.5 Medidor automático d resolución	35
6.4.6 Valor predeterminado de inicio del medidor automático d	35
6.4.7 Unidad automática del medidor b	35
6.4.8 Resolución automática del medidor b	35
6.4.9 Valor predeterminado de inicio del medidor automático b	35
6.4.10 Ajuste automático de la efectividad del anuncio del medidor (E02)	35
6.5 Ajuste de la función asistida(Fig.61)	35
6.5.1 Ajuste de pitido eléctrico	35
6.5.2 Ajuste de sonido de pitido eléctrico	36
6.5.3 Función standby (reposo)	

---

6.6 Función asistida por motocicleta	36
6.7 Configuración de la función de optimización (OPT)	36
7. Programa de calibración	36
7.0 Programa de calibración	37
7.1 Calibración de peso	37
7.1.0 Herramienta de calibración	37
7.1.1 Calibración cero	37
7.1.2 Calibración del peso exterior	37
7.1.3 Calibración del peso interior	38
7.2 Calibración cero del eje de equilibrio	38
7.2.0 Herramienta de calibración	38
7.2.1 Paso de calibración del eje 1	38
7.2.2 Paso de calibración del eje 2	38
7.3 Calibre una calibración	39
7.3.0 Herramienta de calibración	39
7.4 Calibración del calibre d	39
7.4.0 Herramienta de calibración	39
7.4.1 Ancho d calibración Paso 1	39
7.4.2 Calibración del calibre d Paso 2	40
7.4.3 Calibración del calibre d Paso 3	40
8 Fallo y solución	41
8.1 Descripción del código común	41
8.2 Descripción y solución del código de error (Tabla 8)	42
9 Apéndice	43
9.1 E01 Esquema eléctrico	43
9.1 E02 Esquema eléctrico	44

1. Instrucción de seguridad  
1.0 Recordatorio de seguridad relacionado

**Iluminación**

Mantenga suficiente iluminación. Por favor, proporcione 200Lux en la zona de trabajo y sin riesgo adicional. No utilice al aire libre. Y si el usuario la utiliza al aire libre, por favor piense en el viento, los rayos, los peligros de lluvia, etc. Esta máquina debe estar fijada en un suelo llano evitando cualquier pendiente. Por favor, compruebe con un nivel que la máquina esta nivelada al suelo antes de utilizarla.

**El desmontar y la disposición**

**DAÑO AMBIENTAL.**

Sólo el personal debidamente formado podrá desmontar y disponer de la unidad.

**Desmontar**

Para desmontar este producto, proceda de la siguiente manera:

¡PELIGRO ELÉCTRICO!

Al llevar a cabo cualquier trabajo de desmantelamiento y desmontaje de la unidad, apague todas las conexiones de la fuente de alimentación, asegúrese de que no se puedan encender involuntariamente y verifique que se hayan desconectado. Para evitar un cortocircuito entre ellos o que al manipular la alguien se electrocute, cubra o aisle de otra manera cualquier parte viva.

Si no lo hace, puede provocar lesiones graves o la muerte.

**PELIGRO DE ALTA PRESIÓN.**

Al llevar a cabo cualquier trabajo de desmantelamiento y desmontaje de la unidad, cierre y vacíe todas las tuberías de conexión hasta que la presión sea la misma que la presión del aire ambiente. Si no lo hace, puede provocar lesiones.

**¡LESIONES PERSONALES!**

Asegure la unidad contra resbalones.

La unidad está lista para el transporte.

Es importante que se observe toda la información sobre el transporte.

**disposición**

Una empresa especializada con la competencia adecuada debe disponer de la unidad y de los componentes individuales. Este servicio de servicios técnicos deberá velar por que:

Los componentes se separan según los tipos de material

que los materiales de operación estén clasificados y separados según sus propiedades.

**DAÑO AMBIENTAL.**

Deseche todos los componentes y materiales de funcionamiento (como aceite, refrigerante y mezcla de agua y glicol) por separado de acuerdo con el material y de acuerdo con las leyes locales y las regulaciones ambientales.

**Información regular**

Declaración CE de conformidad

El equipo que acompaña a esta declaración es conforme

con la Directiva(s) de la UE:

Directiva 2006/42/CE sobre máquinas

Directiva de compatibilidad electromagnética 2014/30/UE

Fabricante:

Nombre:

**Dirección:**

El abajo firmante declara que los productos descritos cumplen los requisitos esenciales de las normas mencionadas a continuación, tal como se basan en las directivas antes mencionadas. El elemento de los equipos, que se identifica a continuación, ha sido objeto de controles internos de fabricación con el seguimiento de la evaluación final por parte de terceros.

## Declaración de ruido

Nivel de potencia sonora: LWA<85dB

Acompañado variable K=4 dB

Esta medición es realizada de acuerdo con la norma EN ISO 3746:2010 Las condiciones de funcionamiento aplicadas son:






Todo el motor está funcionando con velocidad de funcionamiento normal.

"La cifra citada son niveles de emisión y no son necesariamente niveles de trabajo seguros. Si bien existe una correlación entre los niveles de emisión y exposición, esto no se puede usar de manera confiable para determinar el clima o tampoco se requieren precauciones adicionales. Los factores que influyen en el nivel real de exposición de la mano de obra incluyen las características de la sala de trabajo, la otra fuente de ruido, etc., es decir, el número de máquinas y otros procesos adyacentes. También el nivel de exposición permisible puede variar de un país a otro. Esta información, sin embargo, permitirá al usuario de la máquina hacer una mejor evaluación del peligro y riesgo."

### 1.1 Instrucción de seguridad

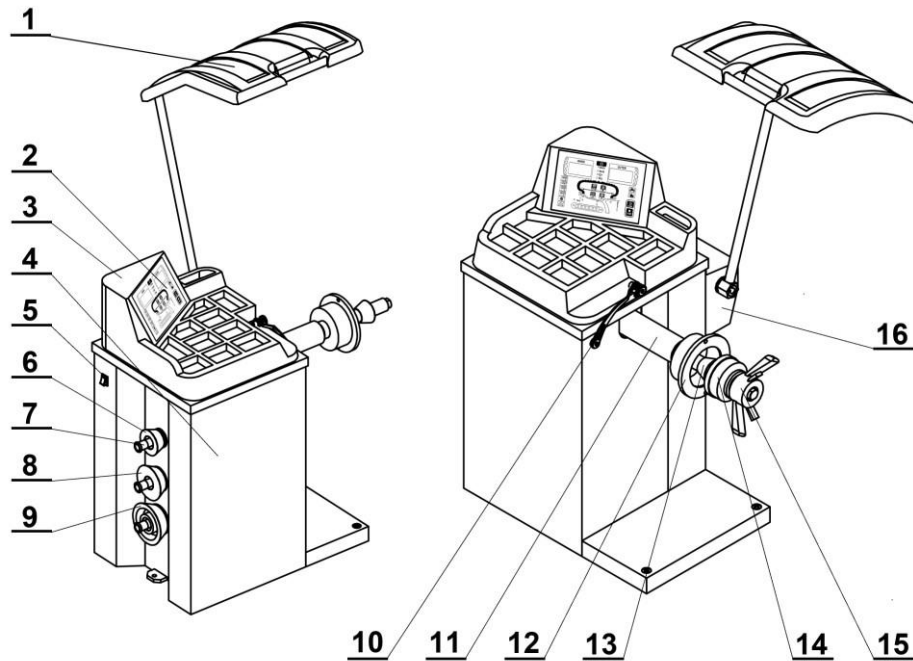
- El operador del equilibrador de ruedas debe estar formado profesionalmente. Un funcionamiento inadecuado dará lugar a resultados de medición incorrectos.
- La calibración debe hacerse en estricta conformidad con este manual. Una calibración incorrecta hará que el equilibrador no funcione correctamente.
- El entorno operativo debe ajustarse a las regulaciones de este manual.
- La fuente de alimentación y la fuente de aire deben ajustarse a los requisitos de este equipo.
- La protección de seguridad deberá fijarse en el estatuto de protección efectiva.
- La violación de las instrucciones de transporte y operación en este manual está estrictamente prohibida. El fabricante no se hará responsable de ningún daño o lesión causada por dicha operación.
- Exceder el rango de medición del equipo podría causar daños y una medición inexacta.
- Si el operador viola la normativa de seguridad y causa daños al equipo al desmontar el dispositivo de seguridad, el fabricante dejará de comprometerse con la seguridad de inmediato.

### 1.2 Señal de seguridad

	El signo de advertencia para evitar lastimarse la mano al instalar y apretar el anillo de acero.		El signo de protección de que la máquina dejará de funcionar cuando se abre la cubierta protectora.
	La señal de protección del eje principal de la balanza está prohibida al moverse.		Señal de tierra de seguridad.
	Conexión de alimentación, interruptor eléctrico y otra señal de indicación eléctrica.		

## 2. Especificación técnica

### 2.1 Aspecto total

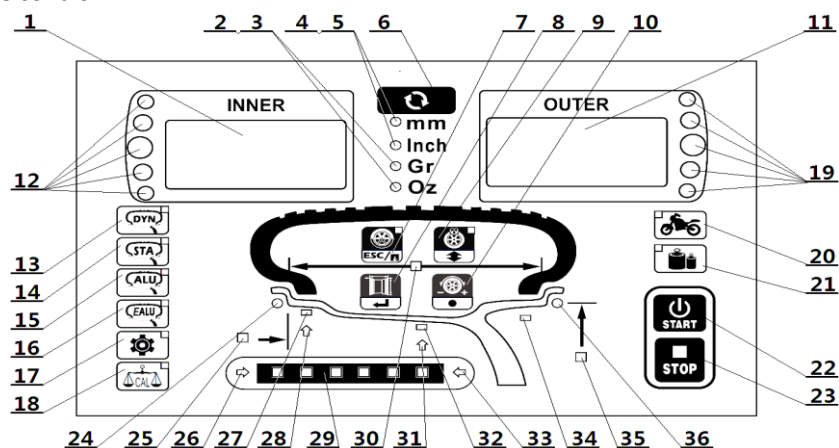


1 estructura del aspecto de la máquina.

Tabla 1 Descripción de la estructura de apariencia

posición	Descripción específica	HW9510	HW9520
1	Cubierta protectora de neumáticos	✓	✓
2	Panel de control	✓	✓
3	Cubierta superior ABS y bandeja de peso	✓	✓
4	Cuerpo de la caja	✓	✓
5	Interruptor de alimentación	✓	✓
6	Cono No.2	✓	✓
7	Soporte cono	✓	✓
8	Cono No.3	✓	✓
9	Cono No.4	✓	✓
10	Medidor automático		✓
	Medidor manual	✓	
11	Eje de equilibrio	✓	✓
12	Bandeja de brida de superficie de ajuste	✓	✓
13	Cono No.1	✓	✓
14	plástico de nylon de protección de anillo de acero	✓	✓
15	Tuerca rápida	✓	✓
16	Caja de cubierta protectora	✓	✓

## 2.2 Panel de control



2 Panel de visualización del equilibrador de ruedas

Tabla 2 Descripción de la función del panel de control

posición	Descripción específica	posición	Descripción específica
1,11	ventana de visualización de desequilibrio interno/externo.	2,3	Unidad de peso: gramo/OZ.
4,5	Unidad de longitud: mm/in.	6	Tecla de control de cambio de la unidad de peso o longitud .
7	Opt en modo DYN o STA /luz indicadora; volver o guardar clave en ajustes, calibración o estado de entrada de datos .	8	En el modo de equilibrio utilizado para iniciar la entrada de datos manualmente / botón de cambio ; En ajustes y estado de calibración utilizados para editar.
9	En modo ALU y EALU (SPL) OPT/ luz indicadora; En los ajustes, estado de calibración, se utiliza para pasar página.	10	Al establecer la calibración y el estado de entrada de los parámetros, la clave coincide con el rodillo para realizar el estado de entrada .
12,19	luz indicadora de posición de desequilibrio interior/externo.	13	Opción de modo de equilibrio dinámico/luz indicadora.
14	Tecla de opción de modo de medida estática/ luz indicadora.	15	Opción de modo de medición de equilibrio ALU clave/luz indicadora.
16	EALU modo de medida de la opción clave/ luz indicadora.	17	Botón de opción de ajuste del sistema/ luz indicadora.
18	Botón de opción de calibración/luz indicadora.	20	Botón de equilibrio de la motocicleta/ luz indicadora.
21	Botón de comprobación de valor de desequilibrio mínimo/luz indicadora.	22	Botón de inicio.
23	Detener, botón de salida .	24,36	Luz indicadora de posición de sujeción del punto de desequilibrio interior/externo.
27,32,34	En el peso de adherencia en el modo de llanta de aleación, es una posición de adherencia ligera que indica.	25,30,35	Tres parámetros a,b,d luz indicadora de posición.
26,28,31,33	Medidor automático asistido por pegado de posición / indicador de dirección de la luz.	29	Indicador de posición de adherencia asistida por indicador de posición de adherencia automático ligero / luz indicador de progreso asistido
23+10	En el modo ALU y EALU, posición de adherencia de peso 12 en punto / 6 en punto botón de cambio.	9+10	En el modo motocicleta, introduzca el accesorio de la motocicleta para restablecer la operación.
23+21	Encienda y mantenga el estado de visualización preciso.		



## 2.3 Función principal

Tabla 3 Descripción de la función de todos los modelos

Descripción de la función	HW9510	HW9520
Equilibrio dinámico estándar	√	√
Modo estático 1, modo estático 2, modo estático 3	√	√
Modo de equilibrio ALU1~ALU3	√	√
Modo de equilibrio EALU1~EALU2	√	√
Equilibrio OPT en modo de equilibrio dinámico y estático	√	√
Modo ALU y EALU, segmento de peso ocultar función SPL.	√	√
Equilibrio dinámico estándar de la motocicleta	√	√
Balance estático de la motocicleta	√	√
Función de restablecimiento del accesorio de motocicleta	√	√
Gram/oz, mm./in. función shift	√	√
Función de calibre automático (a-d)		√
Función automática de medición que asiste al peso y se pega		√
Función de cambio de posición de pegado /limpieza	√	√
Función de auto-calibración	√	√
La función de protección de la cubierta protectora	√	√
Función de autoinspección y diagnóstico de fallas	√	√

## 2.4 Especificación técnica principal

Cuadro 4 Gama de medición

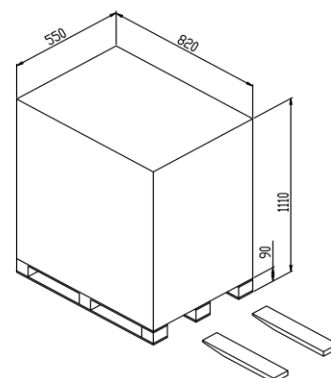
Voltaje de alimentación (monofásico)		220 V / 60 Hz	
		110 V / 60 Hz Opcional	
Grado de protección		IP 54	
Consumo de energía		180 W	
RPM máximas		160 r/min	
Tiempo de ejecución		Promedio 7-11s	
Ange	longitud-a-	10 mm — 350 mm	0.4" — 13.8"
	Diámetro de la llanta de acero -d-	254 mm — 813 mm	10.0" — 32.0"
Medición R	Ancho del neumático -b-	38 mm — 636 mm	1.5" — 25.0"
	Diámetro del neumático	≤ 1100 milímetros	≤ 43,3"
	Peso de los neumáticos	< 75 kg	< 165 lb
Error de medición		≤ ±1g	0,1 onzas
Error de fase		≤ ±1°	
Error automático del medidor		±1 mm	±0,1"
Peso neto del equipo		61 kilogramos	180,8 libras
Ruido de funcionamiento		<70dB	
Entorno de trabajo		Temperatura: -20 °C ~ 50 °C	
		Humedad relativa ≤ 85%	

## 3. Transporte y almacenamiento

El equilibrador de ruedas debe transportarse y almacenarse en el paquete original y debe apilarse de acuerdo con las instrucciones del paquete.

Transfiera el paquete con una carretilla elevadora como se muestra en la Fig.3.

Fig.3 Embalaje y transporte



## 4. Instalación de la máquina

### 4.1 Desempaquete el paquete

- Compruebe el paquete en primer lugar. Deje de desempacar y póngase en contacto con el proveedor y el agente de envío inmediatamente si hay alguna duda.

- Abra la caja de embalaje y de la confirmación de que el paquete de mercancías no está dañado. Asegúrese de que cada caja de componentes está de acuerdo con la lista de embalaje. Compruebe la máquina y los accesorios.
- Retire los pernos que fijan la parte inferior de la caja y la máquina. Coloque el equilibrador estable.
- No utilice la máquina y póngase en contacto con el proveedor inmediatamente si hay alguna pregunta.

#### 4.2 Campo de la instalación

- El entorno de trabajo debe cumplir el requisito del artículo 2.4. El suelo debe ser llano, sólido sin otras perturbaciones y vibraciones.
- Debe haber una toma de corriente que coincida con voltaje de la fuente de alimentación y la corriente suministrada..
- El espacio de instalación debe cumplir el requisito descrito en la Fig.4 y su tamaño

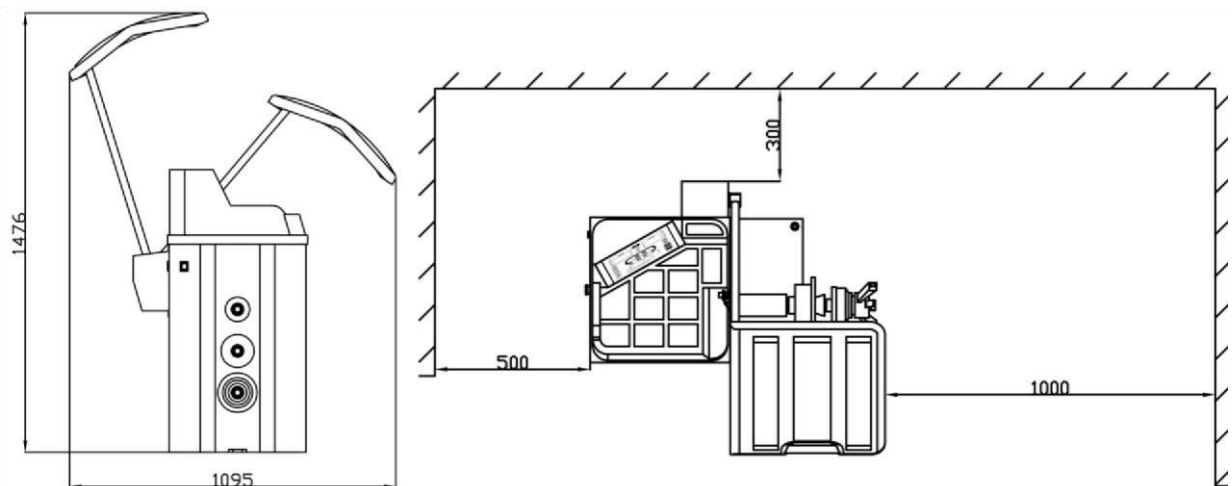


Fig. 4 Requisito de espacio de uso

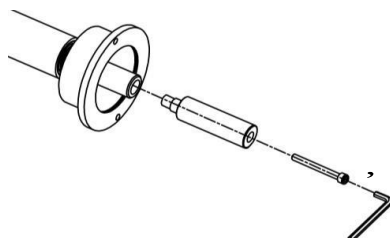
y utilizar el requisito de espacio para asegurarse de que todos los componentes funcionan sin ninguna limitación.

- El equilibrador no debe estar expuesto al sol y la lluvia. Se debe construir un refugio si se usa al aire libre.

#### 4.3 Montaje de piezas

##### 4.3.1 Conjunto del eje de balance

Montar el eje (Fig.5) y ensamblar como Mostrado en la figura de abajo.



O

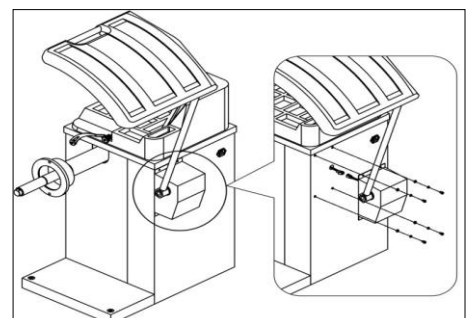


Fig. 5 E01, E02 Conjunto de tornillo guía del eje

El conjunto de la cubierta protectora Fig. 6

Conjunto de la cubierta protectora se muestra como (Fig.6)

Primero inserte el interruptor de la cubierta protectora para conectar el enchufe y luego instale la caja en la posición correspondiente.

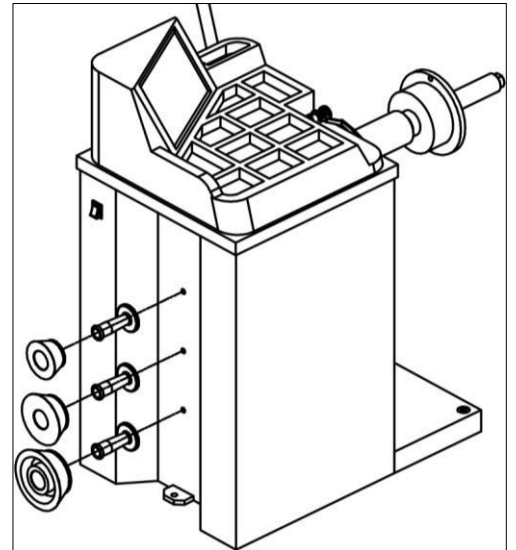
#### 4.3.3 Instalación del manguito cónico (Fig.7)

#### 4.4 Conexión de la fuente de alimentación y aire

##### 4.4.1 Conexión de la fuente de alimentación

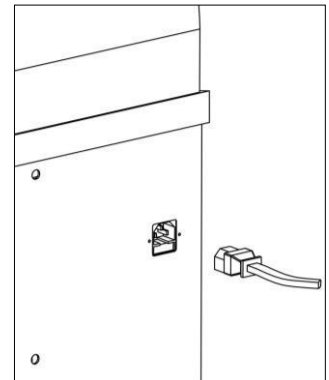
Siga (Fig.8) para instalar y conectar el otro final a la toma de corriente.

Fig.7 Instalación de manguito cónico



NOTA: La toma de corriente y la fuente de alimentación deben cumplir con la norma local y el requisito del punto 2.4 de este manual.

Fig.8 Conexión de suministro de aire



## 5. Comenzando a usar

### 5.1 Autocomprobación de inicio

Abriendo el interruptor de alimentación, después de que el sistema inicie la autocomprobación (Fig.9), y luego ingrese el

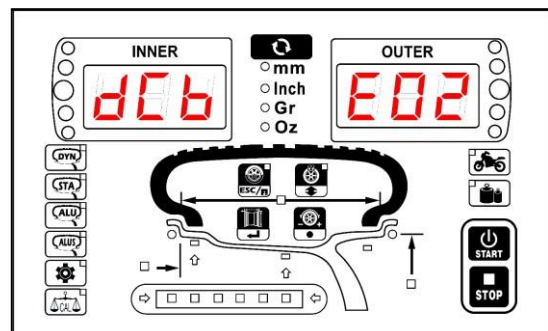
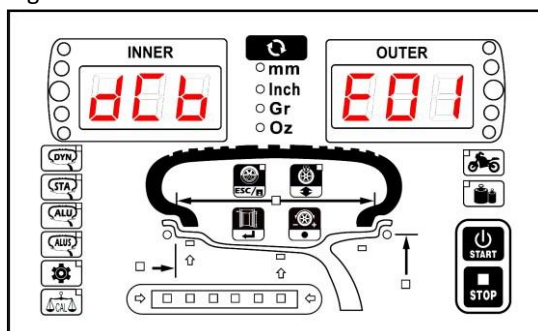


Fig.9 Comprobación de inicio

modo de equilibrio preestablecido. El modo predeterminado es dinámico.

## 5.2 Montaje y desmontaje de la rueda

### 5.2.1 Instalación de rueda común La instalación

La instalación del neumático se divide en montaje delantero y reverso. En primer lugar, elija el manguito cónico que coincida con la abertura del anillo de acero para asegurarse de que el orificio central del anillo de acero esté en el rango del cono y luego instalado por (Fig.10) o instalado al revés por (Fig.11). Por fin coincide con la apertura del anillo de acero para asegurarse de que el orificio central del anillo apriete la tuerca rápida.

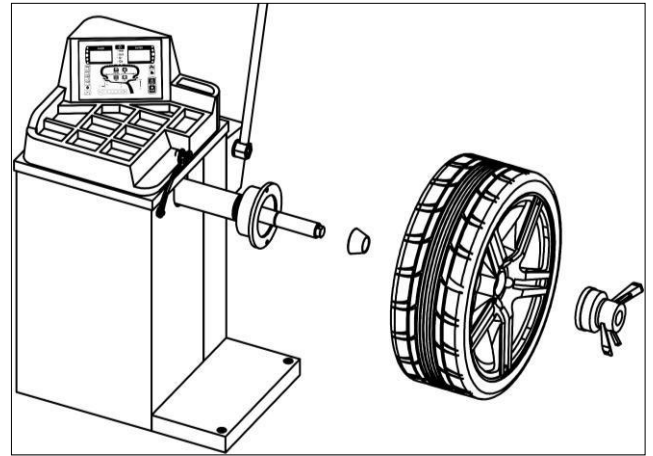
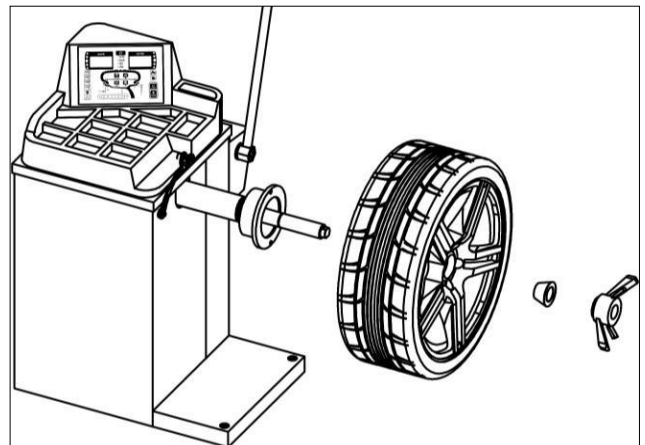


Fig.10 Conjunto frontal de neumáticos comunes

Fig.11 Montaje inverso de neumáticos comunes



### 5.2.2 Desmontaje común de la rueda

Atornille la tuerca rápida del neumático instalado, baje el neumático y el manguito cónico para terminar el desmontaje.

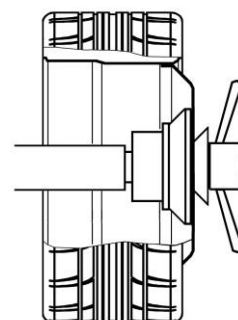
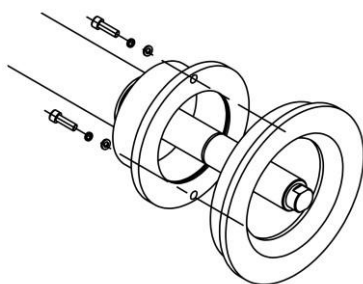


Fig.12 Montaje de neumáticos sobre ancho

### 5.2.3 Instalación del neumático especial

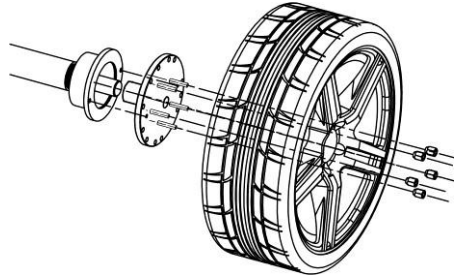


Fig.13 Montaje sin neumático de orificio central

#### 5.2.3.1 Instalación del neumático sobre ancho

Se necesita un accesorio opcional XSTD-2X llamado placa de brida de extensión para instalar neumáticos demasiado anchos. Monte la placa de la brida como se muestra en la Fig.12 y, a continuación, monte el neumático para medir. La placa de brida de extensión puede extender el ancho del neumático medido.

#### 5.2.3.2 Instalación sin del neumático central del agujero

Se necesita una pieza de repuesto especial XSTD-61 llamada abrazadera sin orificio central (opcional) para instalar los neumáticos sin orificio central. La instalación se muestra como Fig.13.

### 5.3 Operación del balance

Fig.14 muestra el modo de funcionamiento del equilibrador de ruedas, el modo de equilibrio está seleccionado según el tipo de neumático del cliente y equilibrando el neumático. Los otros pertenecen al equilibrio dinámico estándar excepto el equilibrio estático.

En los modos de equilibrio que no son de motocicleta, el modo EALU es muy recomendable de E02, que es más conveniente, más rápido y preciso, también se puede reemplazar el modo ALU tradicional.

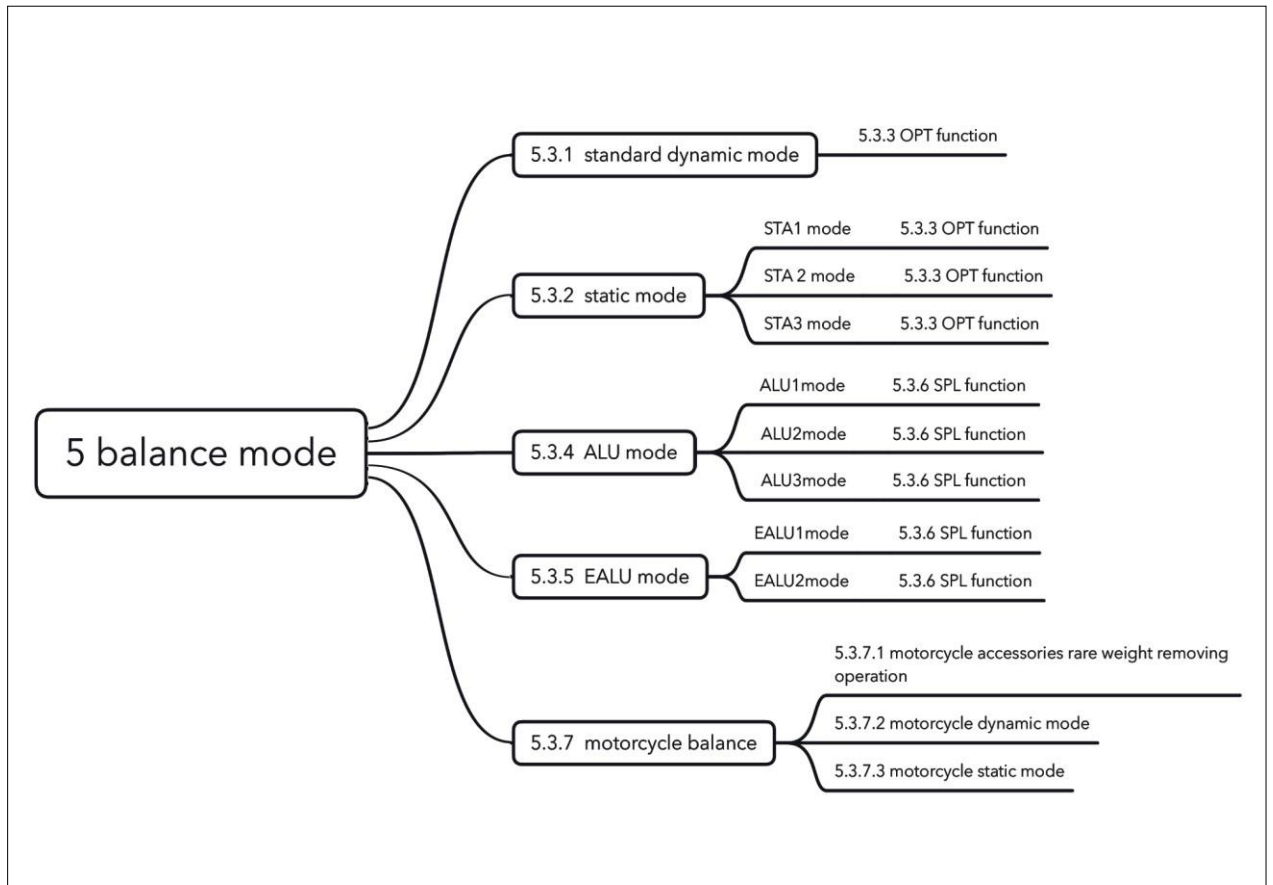


Fig. 14 Modo de equilibrio

### 5.3.1 Equilibrio dinámico estándar

el sistema predeterminado es el modelo estándar dinámico para equilibrar. (Fig.15). En los otros modos, presione la llave Para cambiar de modo estándar a modo dinámico. Equilibrio dinámico es un equilibrio vectorial que para la rueda es menor que 2.5 Pulgadas, en lugar de usar el dinámico equilibran en estático es más recomendado.

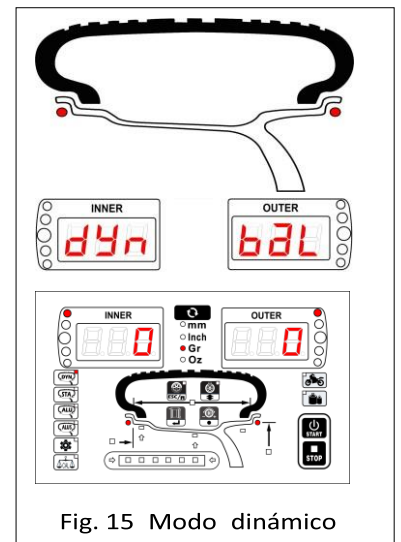
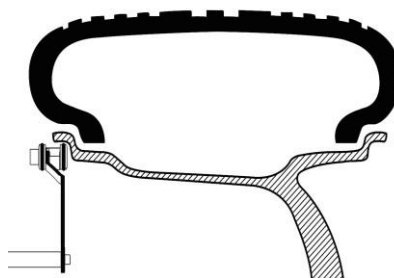


Fig. 15 Modo dinámico

#### 5.3.1.1 Entrada de parámetros de neumáticos


Los parámetros básicos de la son: diámetro del neumático del neumático



medición del equilibrador de ruedas "d", ancho del neumático "b" y distancia

"a" tres parámetros .

Fig. 16 Medir el parámetro del neumático

E01 "a", "d", "b" tres parámetros de entrada sólo sea manual (Fig.17.1) . E02 "un", "d" se introduce automáticamente ,"b" se introduce manualmente(Fig.17.2). Pulse el  botón puede cambiar la unidad de longitud .(mm /pulgadas)

Tirando de la medición del medidor por Fig.16, E01 se lee manualmente el valor a, el valor d y el valor E02 ad se lee automáticamente.







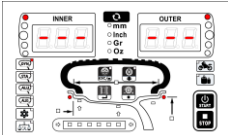
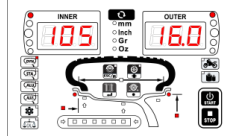


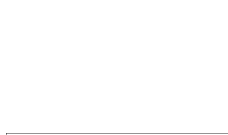

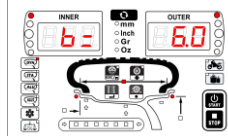
paso	explicar	E01		E02	
1	Parámetro "a" entrada	Pulse  el botón, cambie a un "estado de entrada", pulse  el botón , distancia entre ejes de entrada de ruedas rodante hacia adelante o hacia atrás a = 105 mm		Tire hacia fuera de la galga automática, medir el parámetro de neumático "a" por la figura. 16."d"es un "pitido" cuando los datos se introducen automáticamente,	
2	Parámetro "d" entrada	Pulse  el botón, cambie al estado de entrada "d", pulse  el botón , entrada de rueda rodante diámetro de la rueda hacia adelante o hacia atrás d = 16,0 pulgadas		mientras tanto mostrar "un", "d" datos 105 mm y 16,0 pulgadas. Después de que se devuelve el medidor, se desplaza automáticamente al paso 3: entrada del parámetro "b".	 
3	Parámetro "b" entrada	Pulse  el botón, cambiar a "b" estado de entrada, pulse  el botón , ancho de la rueda de entrada de la rueda rodante hacia adelante o hacia atrás b = 6.0 pulgadas.		Pulse  el botón , la rueda de entrada de la rueda rodante ancho de la rueda hacia adelante o hacia atrás b = 6,0 pulgadas.	

Fig. 17 Entrada de parámetros de neumáticos

### 5.3.1.2 Equilibrio dinámico estándar

La medición estándar de la balanza y la operación de la balanza se guían de acuerdo con la Fig.18.



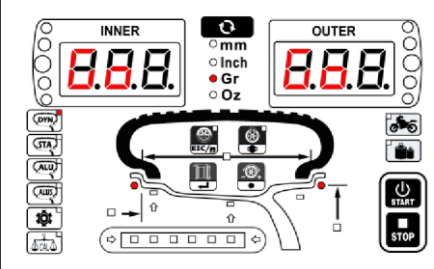
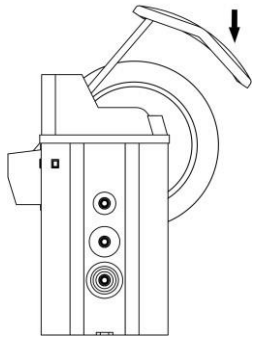
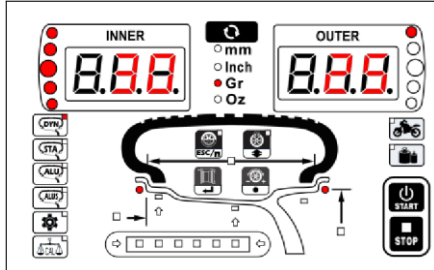
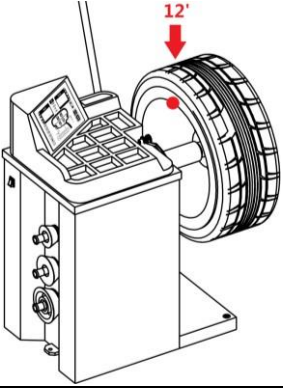
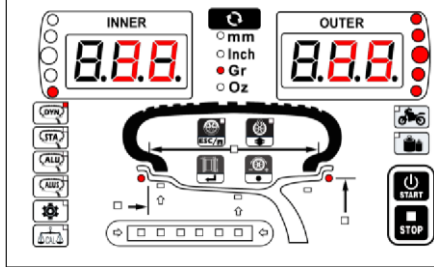
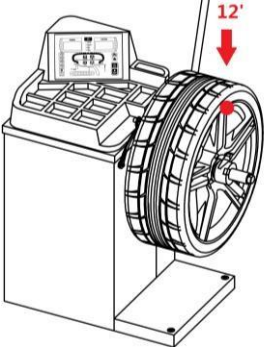


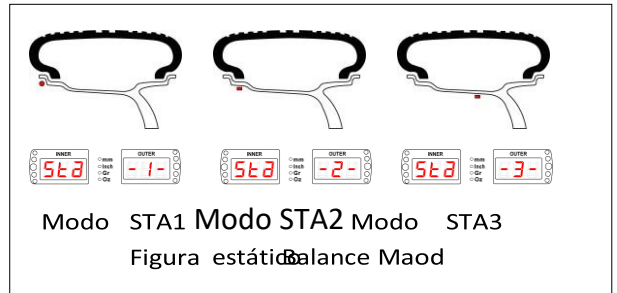
paso	explicar	operación	
1	<p>Medida de equilibrio:</p> <p>Coloque la cubierta protectora, use brazo regulador y el equilibrador de ruedas</p> <p>introduce automáticamente el rango de medición.</p> <p>... ..</p> <p>Medida terminada, "pitido", introduzca el paso 2.</p>		
2	<p>Equilibrio interior:</p> <p>Mueva el neumático hasta que marque un valor de desequilibrio de 30 g en la posición de desequilibrio interior, en el momento de la posición de las 12 en punto. Tome 30g de peso para ponerlo en el interior en la posición de las 12 en punto, para terminar la operación de equilibrio interno.</p>		
3	<p>Exterior:</p> <p>Mueva el neumático hasta que marque un valor de desequilibrio de 25 g en la posición de desequilibrio exterior, en el momento de la posición de las 12 en punto. Tome 25g de peso para ponerlo en la posición exterior de las 12 en punto, para terminar la operación de equilibrio exterior.</p>		

Fig.18 Medición de equilibrio dinámico estándar

### 5.3.2 Equilibrio estático

presiona  botón Para cambio en STA1 medición modo debajo Otro modos de medición, continua presionando  para cambiar el modo de equilibrado



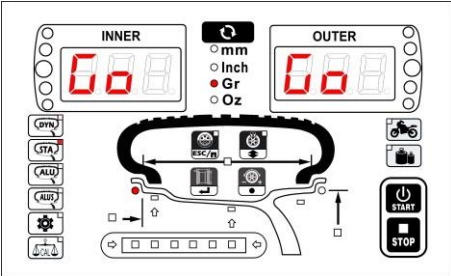
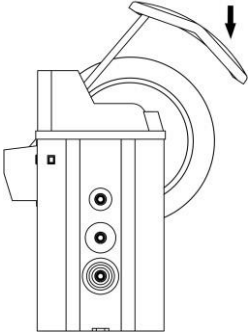
STA1-STA3(Fig.19). Las ruedas pueden lograr el equilibrio de momento con el eje giratorio a través del equilibrio estático. Una vez finalizada la medición de balance dinámico estándar, cambie a balance estático, equilibre directamente la operación omitiendo la medición

5.3.2.1.

#### 5.3.2.1 Entrada de parámetros de neumáticos

Lo mismo que el capítulo 5.3.1.1, neumático de entrada de tres parámetros, el equilibrio estático del neumático está relacionado con el parámetro de diámetro "d", pero con el fin de cambiar dentro del modo fácilmente, sugiera introducir los tres parámetros.

#### 5.3.2.2 Medición del equilibrio estático (tomando STA1 como ejemplo)

paso	explicar	operación	
1	<p>Equilibrio estático medición:</p> <p>El equilibrador de ruedas entrará automáticamente en el estado de medición de equilibrio estático después de colocar la cubierta protectora.</p> <p>... ..</p> <p>Medida terminada, "pitido", introduzca el paso 2.</p>		

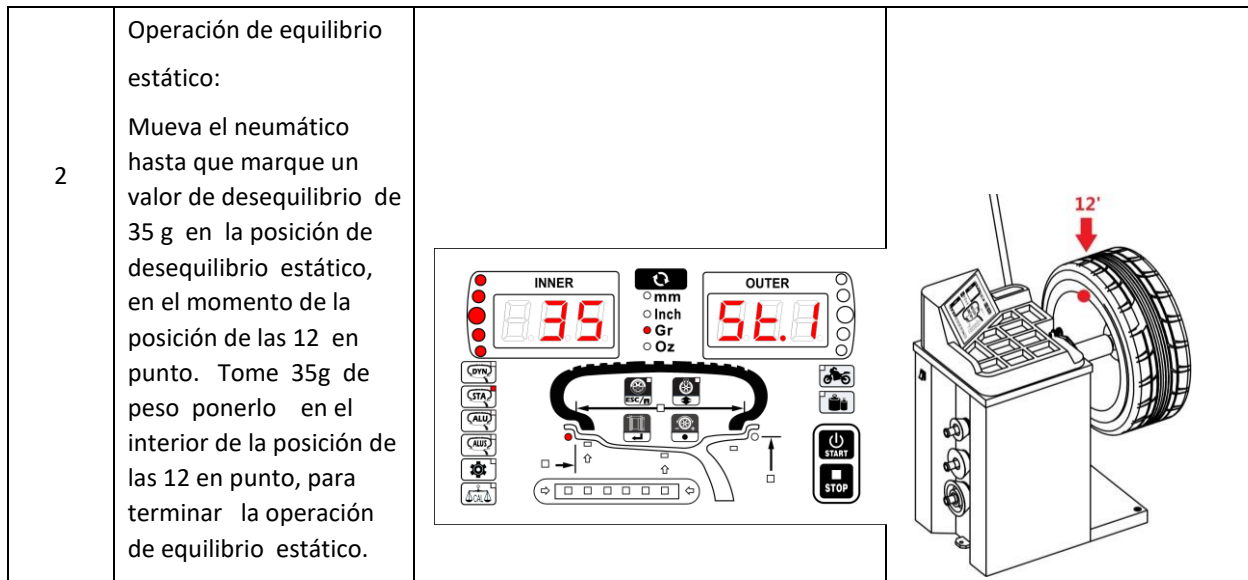
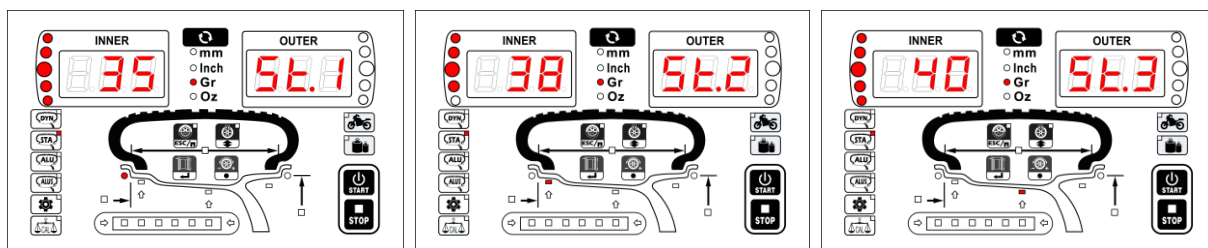


Fig. 20 Medición del balance

estático

### 5.3.2.3 Diferencia entre el equilibrio estático STA1, STA2 y STA3


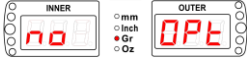
Las posiciones de punto de equilibrio son diferentes. Debido a esto, STA1 sujeta el peso en el borde de la llanta, mientras que STA2 y STA3 pegan el peso en el interior de la llanta. Los valores de desequilibrio cambian con el radio.





21 Diferencia entre STA1, STA2, STA3

OPT sólo se puede utilizar en modo dinámico estándar y modo estático. Esta función es para compensar el desequilibrio entre la rueda y la llanta de acero con el fin de reducir el peso a añadir lo más pequeño posible.

### 5.3.3.1 Iniciar OPT

En modo dinámico o estático estándar, pulse  para iniciar esta función. Cuando el valor total de balance estático es menor que el valor establecido en el  capítulo 6.7, aparecerá lo que significa que OPT es necesario y automáticamente vuelve al estado actual.

**5.3.3.2 Paso 1** 

en primer lugar, marcar con una tiza una referencia punto cuál es correspondiente Para la válvula, entonces rotar el válvula Para 12 en punto y quedar allí, prensa   Para entrar OPT2.


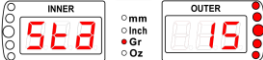
**5.3.3.3 Paso 2** 

Desmontar la rueda del equilibrador, destalonar el neumático con una desmontadora, rotar la válvula Para 12

en punto de referencia   Para entrar OPT3.

**5.3.3.4 Paso 3** 

#### 5.3.3.4.1 Realización de mediciones opt

Cierre la cubierta protectora, comience la medición  OPT después de terminado, muestra  15g, valor de desequilibrio residual(supuesto)después de OPT.


Gire la rueda hasta que todos los indicadores exteriores se enciendan, marque la llanta a las 12 en punto con una tiza.

#### 5.3.3.4.2 Optimización e instalación de llantas de acero y neumáticos de cubierta



Desmontando la llanta de acero, e instalar la llanta de acero y el neumático exterior sobre la premisa de la superposición entre dos marcas con ayuda de una desmontadora de neumáticos, para finalizar la operación OPT.

Pulse las teclas que se muestran para  devolver la medición anterior.

#### 5.3.3.5 Salida OPT

Durante la medición, pulse el  botón puede interrumpir la operación OPT, volver al estado de medición anterior.

### 5.3.4 Modo alu

En otro modo de medición, pulsando el  botón puede cambiar al modo ALU1. Mantener pulsado  el botón puede cambiar entre los modos ALU1-ALU3 (Fig.22. Después de la medición dinámica estándar, ir directamente al modo ALU puede omitir ALU

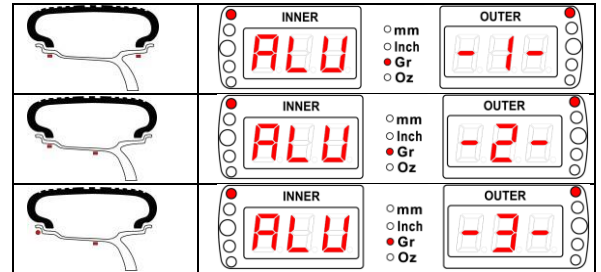


Fig. 22 Modo ALU

medición y realización de operaciones de equilibrado.

#### 5.3.4.1 Entrada de parámetros de neumáticos ALU

Lo mismo que en el capítulo 5.3.1.1, entrar los tres parámetros.

#### 5.3.4.2 Operación de balance de ALU (ALU2 por ejemplo) El funcionamiento puede

seguir las directrices de la Fig.23.

paso	explicar	operación	
1	<p>Medición de la balanza: Coloque la cubierta protectora, rn el equilibrador de la rueda se introduce automáticamente la medición de la balanza. ... .. Medida terminada, "pitido", introduzca el paso 2.</p>		

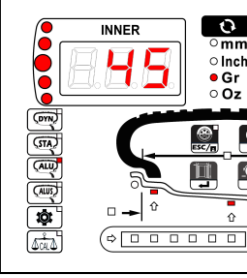
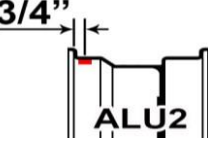
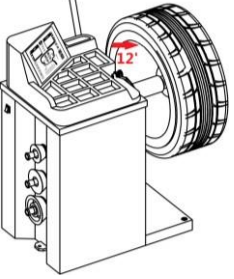
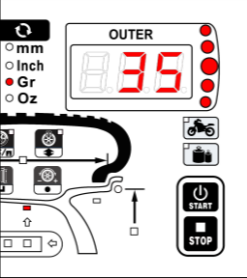
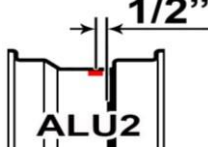
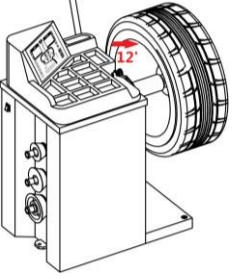
2	<p>Equilibrio interior:</p> <p>Mueva el neumático al interior del brillo completo, lo que indica el valor de desequilibrio de 45 g en la posición de desequilibrio interior, en el momento de las 12 en punto de la posición del círculo a la boca hacia adentro "3/4". Tome 45g peso para la posición de la foto, para terminar la operación de equilibrio interior .</p>			
3	<p>Modo exterior:</p> <p>Mueva el neumático al brillo total exterior, lo que indica el valor de desequilibrio de 35 g en la posición de desequilibrio exterior, en el momento de las 12 en punto, placa de brida hacia afuera "1/2". Tome 35g peso para la posición de la foto, para terminar la operación de equilibrio exterior.</p>			

Fig. 23 ALU2 Medición del equilibrio

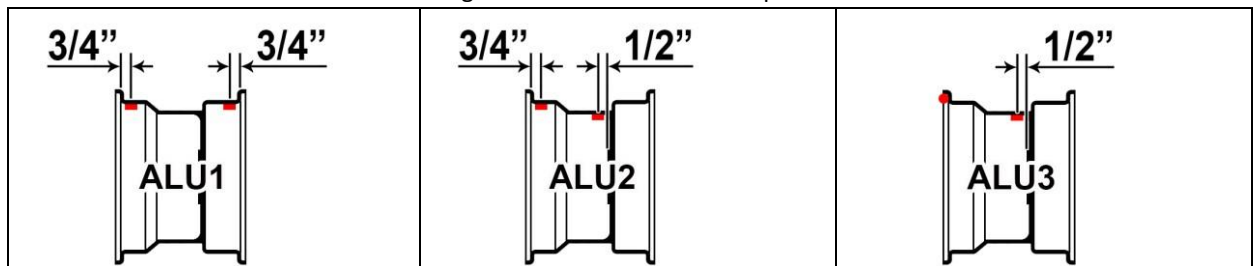


Fig. 24 ALU1-3 Modo de pegado y posición de sujeción

Dónde pegar el peso depende de la forma del borde. Elija la superficie de mayor distancia para pegarse y pegar o sujetar el peso como se muestra en la Fig.24, luego se completa el equilibrio de ALU.

### 5.3.5 Modo EALU

El equilibrio EALU es un punto culminante de este equipo entre los equilibradores modelo E02, que realiza una operación de equilibrio ALU precisa con la ayuda del medidor automático.

Sin embargo, el E01 no tiene ninguna ventaja de esta función, ya que no hay medidor automático.

Hay dos modos: EALU1 y EALU2.

### 5.3.5.1 Entrar en modo EALU (modelo E02, Fig.25)

En cualquier modo de medición, saque el medidor a la posición 1 y luego a la posición 2, luego vuelva a poner el medidor al inicio. El equilibrador de ruedas entrará automáticamente en el modo seleccionado calculando la estructura de la llanta y la posición medida.

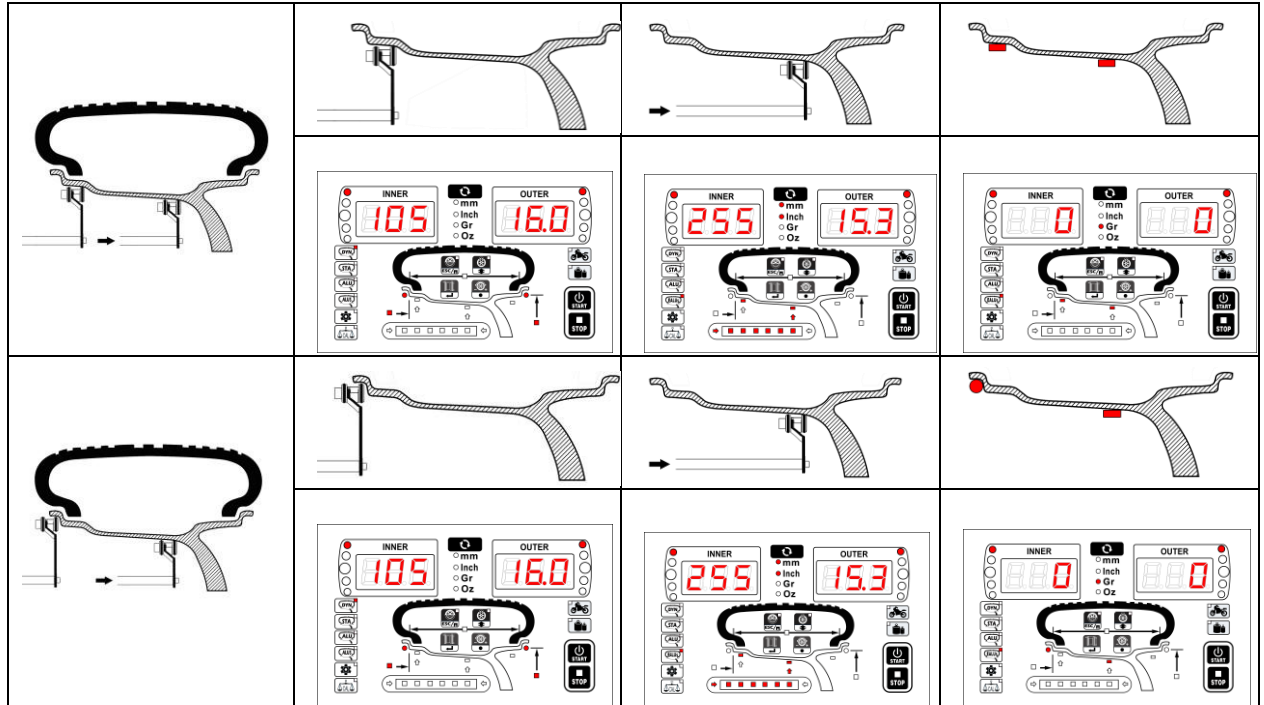


Fig. 25 Modo de medición de equilibrio EALU

### 5.3.5.2 Medición del balance EALU

Igual que otros modos, cierre la cubierta protectora para iniciar la medición del balance. Para comprobar el desequilibrio en un punto manualmente, después de que el equilibrio haya terminado

(Por ejemplo.)

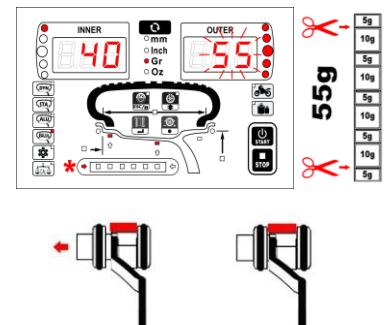


Fig. 26 Medición del equilibrio EALU

EALU1, figura 26)

### 5.3.5.3 Operación de equilibrio de peso pegado EALU

#### 5.3.5.3.1 Balanza de peso de adherencia exterior EALU

En la posición de desequilibrio (por ejemplo, fuera de 55g) , el valor numérico exterior parpadea y mientras tanto la flecha indica que se ha retirado el medidor. Saque el peso de 55 g, retire la película protectora de goma, coloque el medidor con el pegamento hacia arriba , (Fig.26) .

Saque el medidor, opere como se muestra en la Fig.27, pegue el peso firmemente en la posición indicada para terminar la operación de pegar el peso.

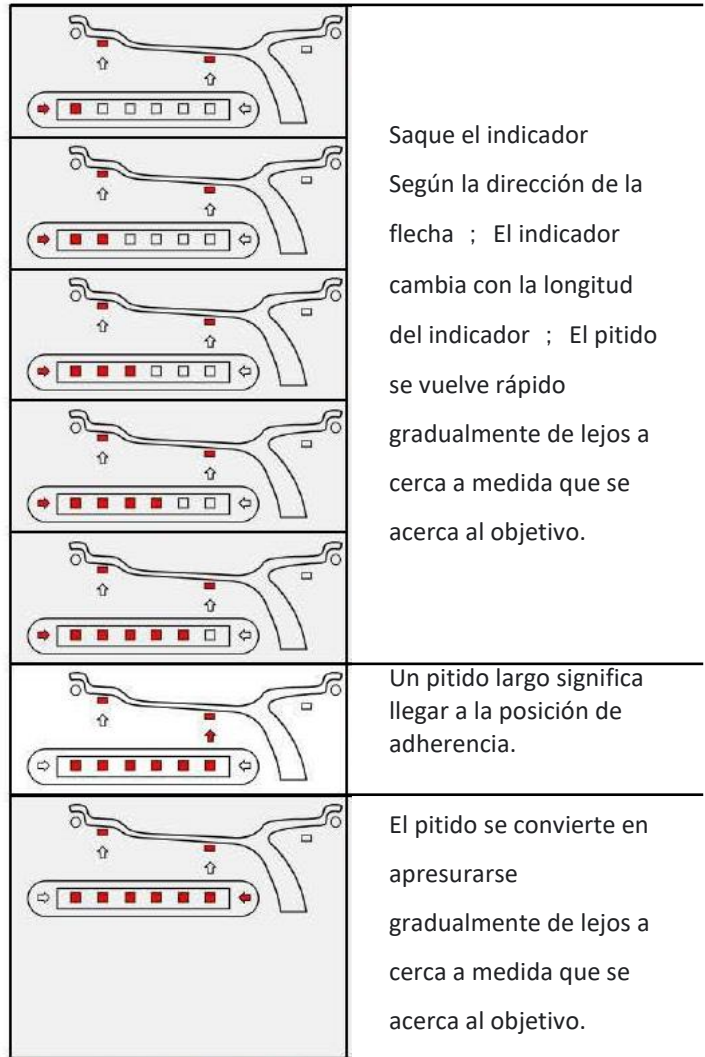


Fig. 27 Indicación de sonido de posición de adherencia

#### 5.3.5.3.2 Balanza de peso de adherencia interior EALU

Localice el punto de desequilibrio interior manualmente. En el modo de equilibrio EALU1, el funcionamiento del equilibrio interior y exterior es el mismo. Viendo la figura 28. En el modo de equilibrio EALU2, en el interior se encuentra la operación de sujeción del peso (véase la figura 18.2). Sujete el peso a las 12 en punto con el peso indicado en "INTERIOR".

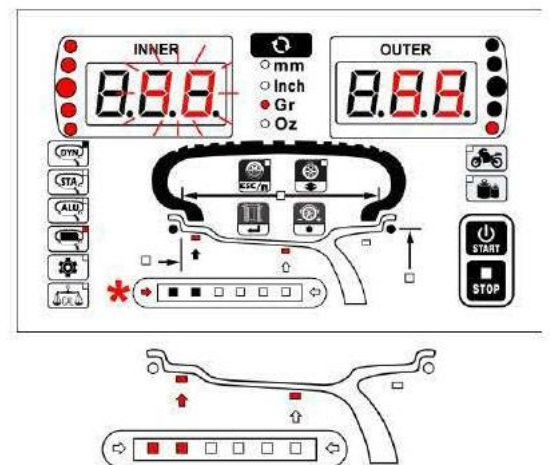




Fig. 28 Punto de desequilibrio interno EALU1



### 5.3.6 Función SPL

Esta función consiste en dividir un peso de desequilibrio que debe pegarse en el exterior en 2 pesos equivalentes y ocultarlos detrás de los dos radios vecinos para no afectar la apariencia de la llanta. Pulse el

 botón enter SPL cuando haya valores de desequilibrio fuera del modo de ALU2,ALU3. La  tecla puede finalizar la operación durante la operación SPL.

#### 5.3.6.1 Modo SPL

El primer paso en el modo SPL1 es seleccionar el número de radios.(Fig.29)

#### 5.3.6.2 Seleccione el número de radios

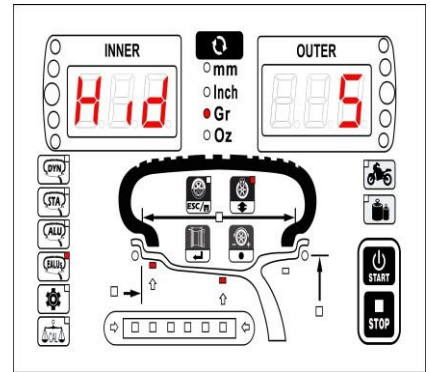











Fig. 29 Modo SPL Seleccionar cantidad de radios

Pulse el  botón y al mismo tiempo gire la rueda

Rueda, el número de radios (que van 3-10) se puede introducir rápidamente.

Oculto=3	Oculto=4	Hid=5	Hid=6	Oculto=7	Hid=8	Hid=9	Hid=10
							

30 división según el número de radios

#### 5.3.6.3 confirmar radio fase tomar

cualquier radio como referencia Uno y

rotar eso Para 12 en punto, prensa botón



Para confirmar empezar punto de partida.

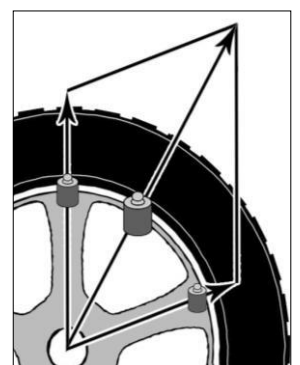
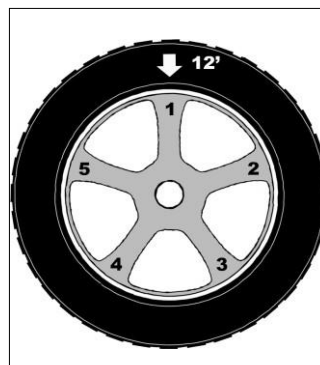
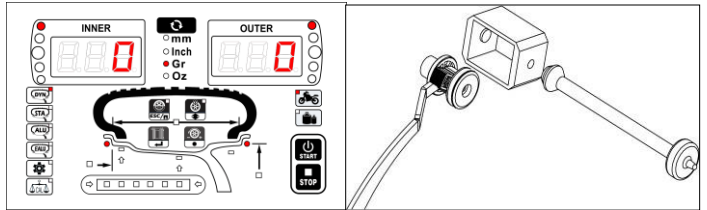


Figura 31 confirmar fase posición 32 División vectorial función es terminado


Después de la división, aparecerán dos puntos de desequilibrio en el exterior (el punto de desequilibrio original es solo aparecer detrás de un radio), ambos de la posición de adherencia están detrás de los radios y el peso total y las posiciones son equivalentes al peso original (Fig.32)

### 5.3.7 Equilibrio de la motocicleta

El balance de la motocicleta consiste en equilibrio dinámico y estático y



33 Modo de equilibrio de la motocicleta Fig.34 Instalación del medidor de extensión

necesita ser realizado con accesorios especiales. Pulse el  botón para entrar en el modo de equilibrio dinámico de la motocicleta.

(Fig.33)

Como se indica en la Fig.34,35 instalar útil opcional abrazadera y medidor de extensión.

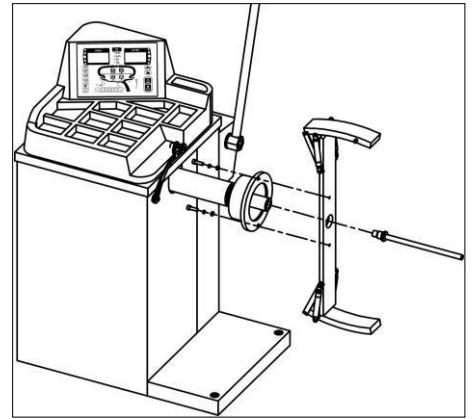


Fig. 35 Instalación de abrazadera especial para motocicletas

#### 5.3.7.1 Operación de restablecimiento de accesorios de motocicleta

Este equipo proporciona una función especial de restablecimiento de accesorios, que significa eliminar el peso de tara.

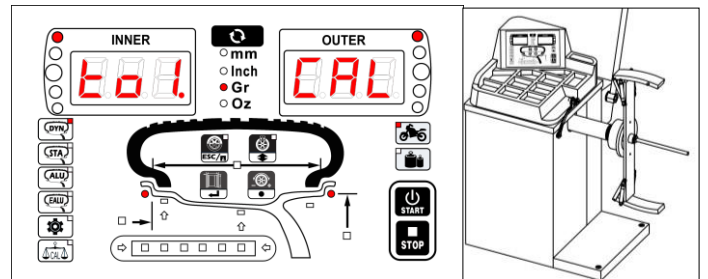



Fig. 36 Accesorio de motocicleta

Restablecer los accesorios para garantizar que el equilibrio de la motocicleta sea más preciso.

Mientras tanto, presione y la  tecla para ingresar a la motocicleta

operación de restablecimiento de accesorios (Fig.36).

Coloque la cubierta protectora para comenzar

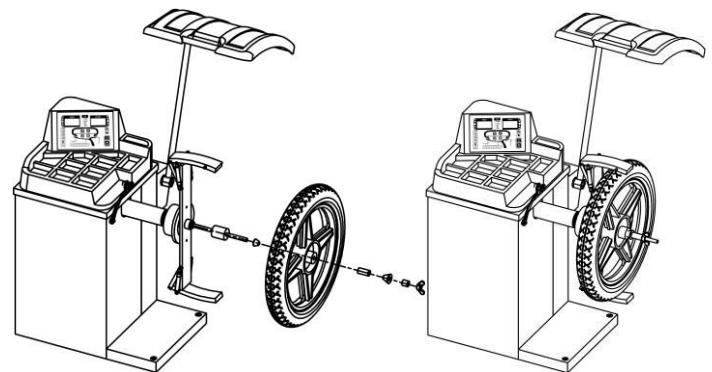


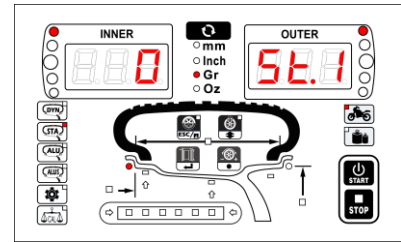
Fig. 37 Instalación de abrazadera especial de la motocicleta

la operación de equilibrado, la medida terminada, tanto la

pantalla interior y exterior 0,0, quitar la operación de equilibrado se ha terminado.


### 5.3.7.2 Operación dinámica del balance de la motocicleta

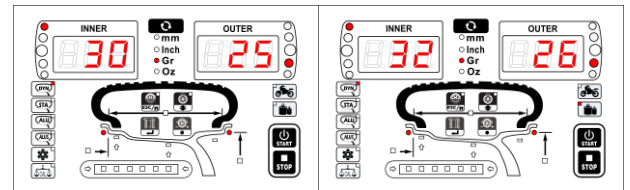
Monte el neumático en el equilibrador de acuerdo con la Fig.37, extraiga el medidor para medir el parámetro del tamaño del neumático hasta que la medición del equilibrio y el funcionamiento del equilibrio sean los mismos que el equilibrio dinámico estándar 5.3.1, luego siga este paso para operar.



38 Medición estática de motocicletas

### 5.3.7.3 Funcionamiento del balance estático de la motocicleta

En el modo de balance de la motocicleta, pulse para  entrar en el modo estático de la motocicleta (Fig.38), extraiga el medidor para medir





Cuantificación del estado de visualización Parámetro de estado de visualización preciso del tamaño del neumático hasta el equilibrio

Fig. 39 Mostrar valor preciso

la operación de medición y equilibrio es la misma que la de la balanza estática 5.3.2, luego siga este paso para operar.

### 5.3.8 Función adicional

#### 5.3.8.1 Función de visualización precisa del valor de

equilibrio Durante la operación de equilibrado, presione  y no afloje el botón "INNER" y "OUTER" mostrará el valor de desequilibrio.  volverá a cuantificar el estado de visualización.



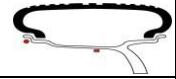

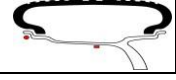



Alu -1		INNER: 6''	OUTER: 6''
Alu -2		INNER: 6''	OUTER: 6''
Alu -3		INNER: 12''	OUTER: 6''
EALU1		INNER: 6''	OUTER: 6''
EALU2		INNER: 12''	OUTER: 6''

Fig. 40 Estado de limpieza

Si sigue mostrara el estado preciso, pulse  y  para un valor ajustado.

#### 5.3.8.2 Modo de limpieza del peso que pega del neumático

En el modo de peso de adherencia, porque la superficie interior del cubo necesita ser limpiada, por lo que proporciona este modo de limpieza para limpiar la superficie de la llanta. Presione  y  al mismo tiempo, la ventana muestra que la posición de pegado es de 12 "o 6" en punto, (limpieza) posición,(Fig.40).


**5.3.8.3 Función stanbye ( reposo)**

Esta función de establecer el tiempo de inicio y de suspensión se puede establecer en el capítulo 6.5.3. Sin ninguna operación durante el tiempo de stanbye establecido automáticamente, mientras tanto, el sistema liberará y apagará las piezas principales alimentadas por electricidad y mostrará el estado de suspensión. Pulse cualquier tecla o cualquier operación se activará automáticamente y trabajar de nuevo.

**5.3.8.4 Modo de equilibrio preciso y modo de equilibrio de ahorro**

El modo de equilibrio de ahorro se puede establecer en 6.3.3. En el modo de equilibrio dinámico, para un equilibrio preciso, cuando el valor de desequilibrio interno y externo es <5g( el estándar), el valor de equilibrio estático total es <5g también, mostrará "0", "0". De lo contrario, entrará en modo de equilibrio estático automáticamente para mostrar el valor de desequilibrio estático. El modo de equilibrio preciso puede eliminar el desequilibrio residual, mejorar la calidad del equilibrio. Modo de equilibrio de ajuste en comparación con el modo preciso, se puede maximizar el peso de equilibrio ajustando a un nivel bajo el requisito preciso de equilibrio de cumplimiento, con el fin de lograr el objetivo de ahorro de peso.

**5.3.8.5 Función de desplazamiento de unidad en tiempo real**

Al hacer la medición de desequilibrio o la entrada del parámetro de neumático , gram /oz o mm / pulgada se puede cambiar entre en cualquier momento pulsando .

**6. Configuración del sistema**

**6.0 Navegación de configuración del sistema** (Fig. 42) Pulse






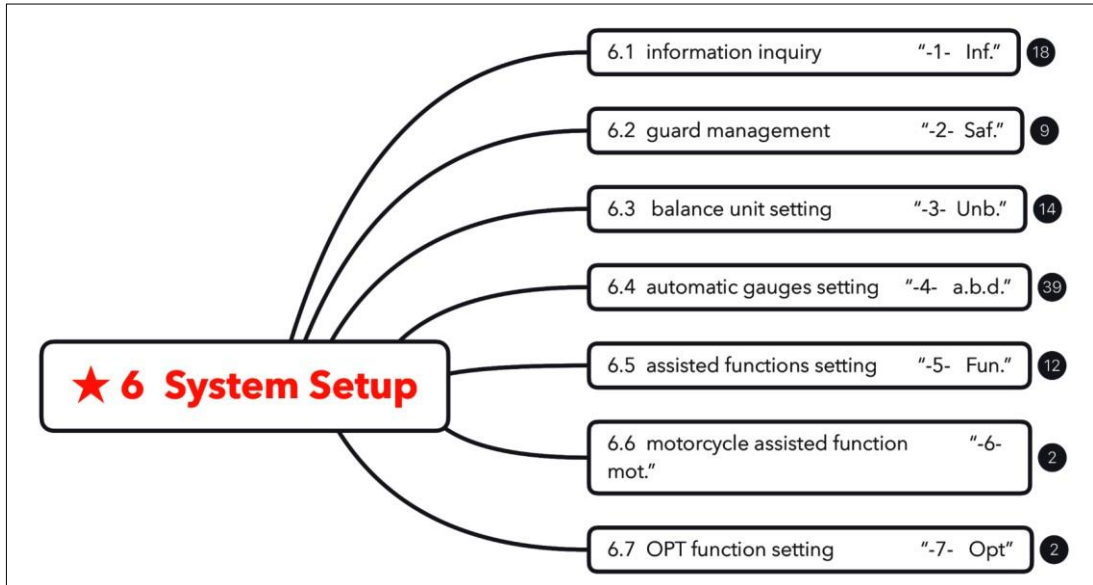
 para entrar en el esta donde configuración del sistema, es el modo de operación del menú. Los botones como

Fig.41 Función del botón de control se muestran en la Fig.41 se utilizan para editar o guardar.

Guardar devolución	Introduzca confirmar	Pasar página turno	Datos del conjunto de rodillos
			



6.1 Consulta de información (Fig.43)

Fig.42 Configuración del sistema

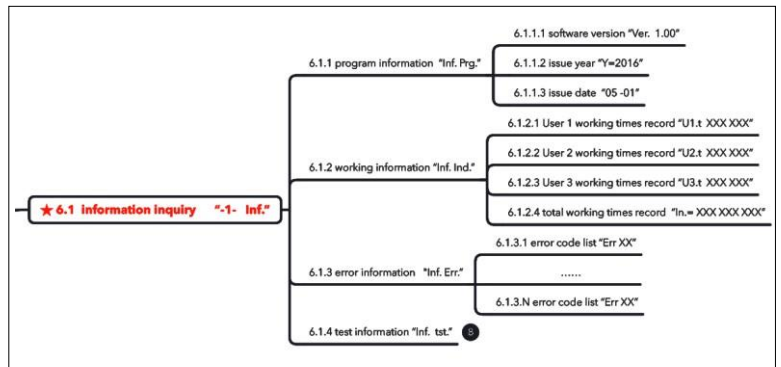
**6.1.1 Información del programa**

Incluyendo información de versión y fecha de emisión.

**6.1.2 Información de uso**

Incluidos los tiempos totales de uso de el equipo y los tiempos de medición temporales.

**6.1.3 Información de falla**



43

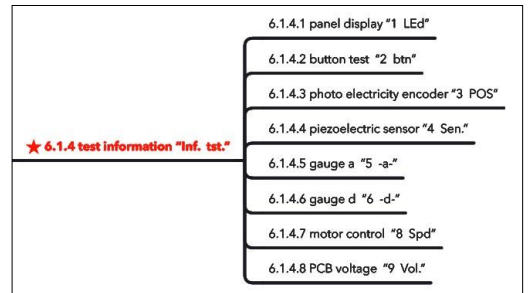
**Consulta de información**

Si hay un fallo dentro del sistema. Puede juzgar el punto de error preguntando el código de error. Esto está en blanco si no hay error.

**6.1.4 Información de la prueba(Fig.44)**

Para diagnosticar el estado de funcionamiento de cada unidad del equipo, es un diagnóstico de este equipo.

44 Información de prueba



#### 6.1.4.1 Diagnóstico de la unidad de visualización del panel

Al ingresar al panel real, los valores digitales y el indicador LED se encenderán uno por uno con el pitido eléctrico.

#### 6.1.4.2 Prueba de interruptor de llave

Al ingresar al panel con el valor real, el botón de la cubierta protectora del interruptor y el interruptor del pedal, "INNER" "OUTER" puede mostrar el botón correspondiente y el número de serie del interruptor. Salga de la prueba del interruptor de botón START y al mismo tiempo STOP

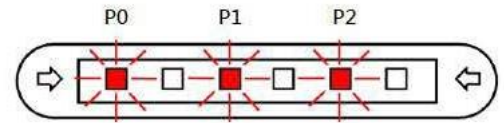


Fig. 45 Prueba de fase

#### 6.1.4.3 Diagnóstico del codificador fotoeléctrico

Ingresando este ajuste, gire la llanta, luego "INNER" "EXTERIOR" mostrará el ángulo de rotación POS = 0 ° ~ 359 °. Al mismo tiempo, P0, P1 y P2 indican el estado en tiempo real del codificador. (Fig.45)

#### 6.1.4.4 Prueba del sensor piezoeléctrico

Al ingresar a esta configuración, los datos correspondientes de los diferentes sensores se mostrarán en la pantalla (Fig.46). Los datos cambian entre -2048 + 2048 con presión. Los datos estáticos son aproximadamente 0. Cada sensor tiene dos rutas y las convierte al presionar.

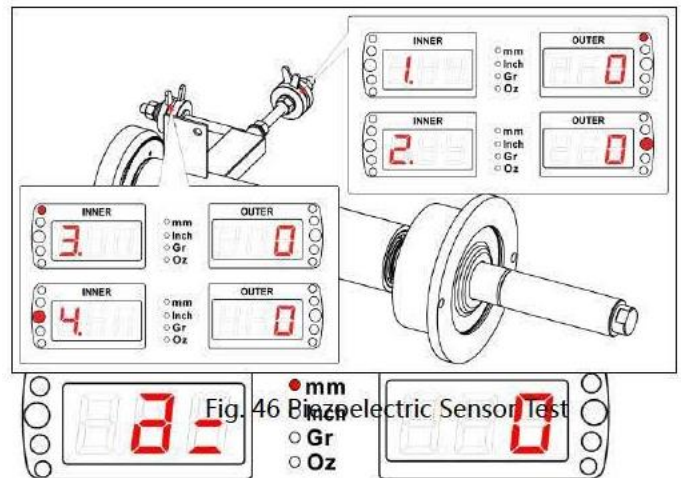


Fig. 46 Piezo electric Sensor Test

#### 6.1.4.5 Calibre una prueba (E02)

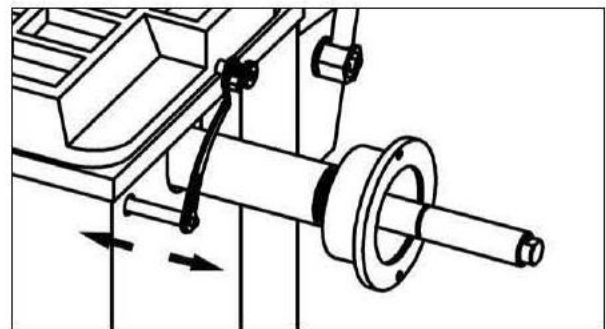


Fig. 47 Calibre una prueba


Entrar esta configuración, extraiga el brazo distanciador

fuera deber estar en el rango a=0~350mm.(Fig.47).

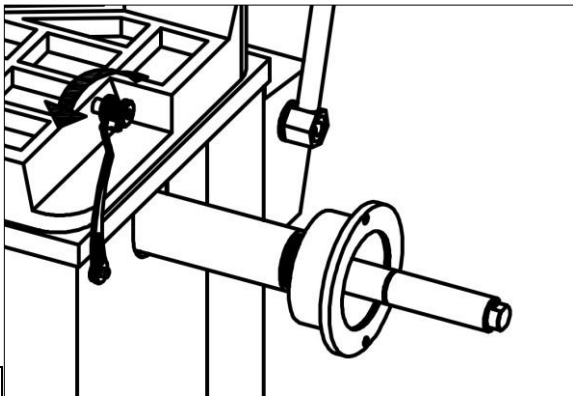
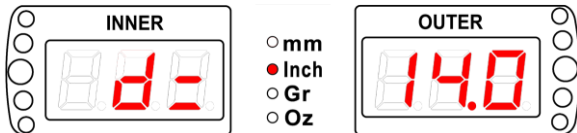
Pulse  para cambiar la unidad de longitud .

**6.1.4.6 Prueba de ancho d (E02)**

Al entrar en este ajuste, elevar el medidor de calibre, el diámetro de la llanta de acero correspondiente se mostrará (Fig.48 d = 14.0 pulgadas)

Pulse  para desplazarse entre el unidad de diámetro .

Giro hacia adelante del motor	Giro hacia atrás del motor
	




48 calibre D prue diámetro y el ángulo. Pres  para cambiar la

Fig.49 Función del control del motor del

**botón 6.1.4.7**

Entrando en este ajuste, se muestra como Fig. 50. Controle el motor presionando y soltando el

botón correspondiente que se muestra en la Fig. 49, Durante las ventanas de rotación" INNER " y " OUTER "

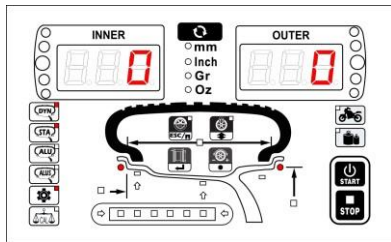


Fig. 50 Function Of Button

muestran la velocidad en tiempo real del eje de equilibrado con la unidad r/min.

**6.1.4.8 Prueba de voltaje de PCB**

Al entrar en esta configuración, la

Tabla 5 voltaje de PCB muestra el voltaje de todos

nombre	+12V	VCC	VDD	AVCC	AVSS	-12V
código	"V12"	"Vcc"	"Vdd"	"AVc"	"V5"	"V="
alcance	10.5 ~ 13V	4.7 ~ 5.3V	3.0 ~ 3.4V	4.7 ~ 5.3V	-5.3 ~ -4.7V	-13 ~ -10.5V

los nodos clave que se

mostrará en el PCB display. Consulte

Tabla 5 para saber el rango de voltaje exacto.

## 6.2 gestión de la tapa protectora de la cubierta

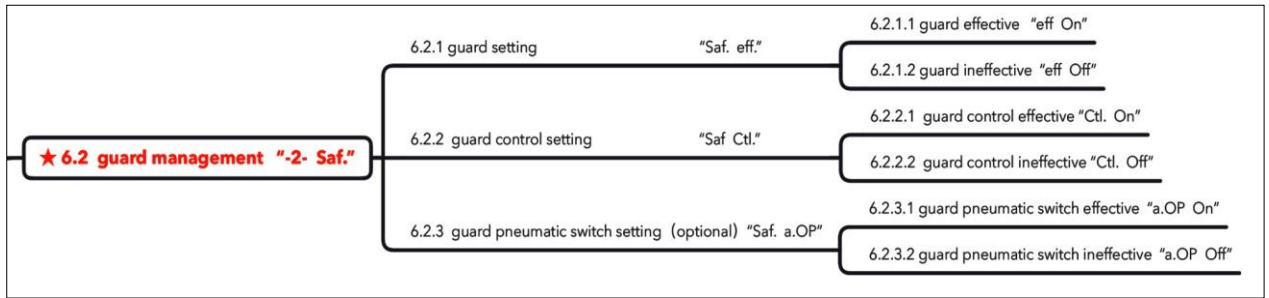


Fig.51 Manejo de la cubierta protectora

### 6.2.1 Ajuste protector de la eficacia de la cubierta

La cubierta protectora debe establecerse efectiva para proteger la seguridad del operador de acuerdo con la ley de diferentes áreas.

Cuando este ajuste es efectivo, la medición sólo se puede iniciar cuando la cubierta protectora está cerrada. Si la cubierta protectora se abre durante la medición, el equilibrador se frenará y se detendrá automáticamente.



Cuando el resultado es incorrecto, los elementos de 6.2.2 y 6.2.3 no aparecerán. El hecho de que la cubierta protectora esté instalada o no lo este no podrá influir en el trabajo del equilibrador.

### 6.2.2 Ajuste de la eficacia del control del protector

Cuando esté configurado de forma efectiva, cierre la cubierta protectora y, al mismo tiempo, inicie el control de la cubierta protectora para iniciar la medición de la balanza.

### 6.2.3 Ajuste del interruptor neumático de la cubierta protectora (opcional)

Cuando esta configuración es efectiva, la medición se puede iniciar solo cuando la cubierta protectora está más cerca

Presione  , el protector será automáticamente cerrar o abrir. protector cubrir puede ser abierto o cerrado manualmente también.

## 6.3 Ajuste de la unidad del balance



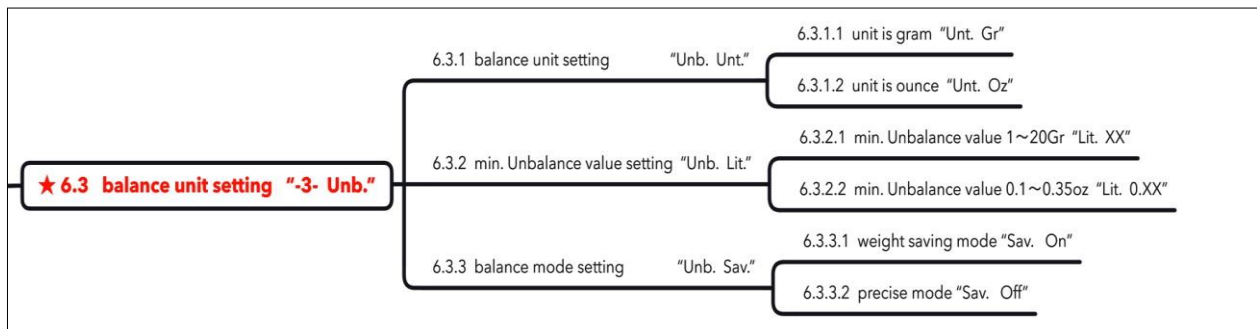


Figura 52 balance unit setting

### 6.3.1 Unidad predeterminada del valor de equilibrio de la puesta en marcha

Gramo u onza.

### 6.3.2 Ajuste mínimo del valor de desequilibrio

El rango es de 0 ~ 50 gramos o 0 ~ 1.75 oz. Cualquier valor menor que esto es invisible.

### 6.3.3 Ajuste del modo de equilibrio

En esta configuración "ON" significa modo de ahorro de peso ;" Desactivado "significa modo preciso .

## 6.4 Ajuste de calibre(Fig.53)

### 6.4.1 Galga automática una unidad

mm/Pulgadas.

### 6.4.2 Galga automática una

resolución

Sistema métrico :

1mm/5mm

Sistema británico :

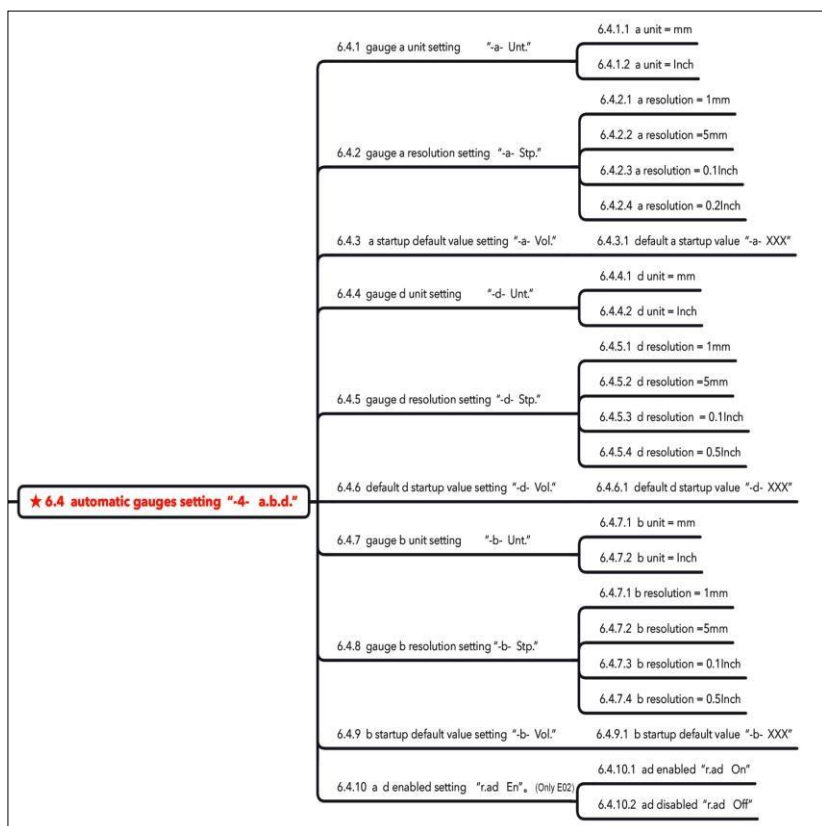
0,1Inch/0.2Inch

### 6.4.3 Medidor automático valor

predeterminado de inicio Fig.53

Ajuste de medidor automático

Calibrar una puesta en marcha



---

el valor predeterminado se puede establecer aquí, el rango del valor predeterminado es 10 ~ 350mm. El valor predeterminado es 115mm.

#### **6.4.4 Medidor automático d unidad mm/Pulgada.**

#### **6.4.5 Resolución automática de la galga d**

Sistema métrico: 1mm/5mm

Sistema británico:0.1Inch/0.5Inch .

#### **6.4.6 Valor predeterminado de inicio del medidor automático d**

El valor predeterminado de inicio del medidor d se puede establecer aquí, el rango del valor predeterminado es 254 ~ 813mm (10Inch ~ 32Inch). El valor predeterminado es 572mm(22.5 Inch).

#### **6.4.7 Medidor automático b unidad mm/Pulgada.**

#### **6.4.8 Resolución automática de la galga b**

Sistema métrico: 1mm/5mm

Sistema británico:0.1Inch/0.5Inch

#### **6.4.9 Valor predeterminado de inicio del medidor automático b**

El valor predeterminado inicial del medidor b se puede establecer aquí, el rango del valor predeterminado es 38 ~ 636mm (1.5 pulgadas~ 25 pulgadas). El valor predeterminado es 209mm(8.25 Inch).

#### **6.4.10 Ajuste automático de la efectividad del anuncio del medidor (E02)**

Los medidores automáticos a y d se ensamblan juntos. Esta configuración se puede activar o desactivar al mismo tiempo. Esta función se utiliza para desactivarlo cuando el indicador automático tiene un error y, a continuación, introducir los valores del anuncio manualmente.

### **6.5 Ajuste de la función asistida (Fig.61)**

#### **6.5.1 Ajuste eléctrico del pitido**

Encendido / apagado del pitido eléctrico.

### 6.5.2 Ajuste eléctrico del sonido del pitido

Encienda / apague el pitido automático mientras se pega el peso.

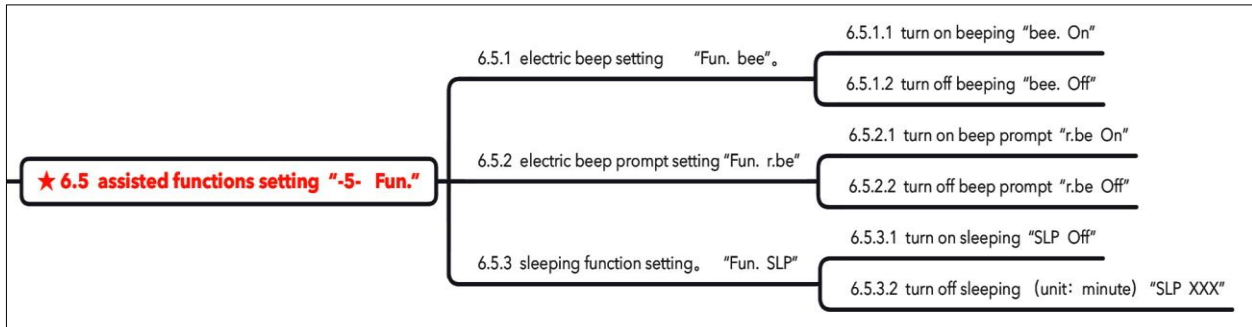


Fig. 54 Configuración de función

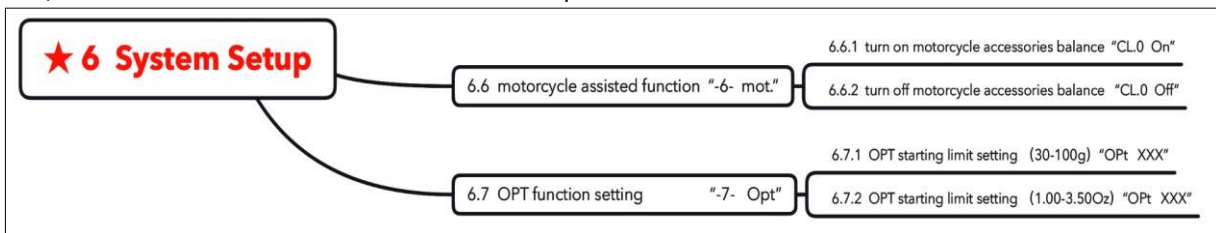
### 6.5.3 Función stanbye (repose)

Al entrar en el entorno, establecer el stanbye (repose) apagado o encendido o establecer el tiempo de stanbye con el rodillo.

(5min,10min,15min,20min,25min,30min,40min,50min,60min,90min, 120min).

### 6.6 Función asistida motocicleta

Off / ON accesorios de la motocicleta función de equilibrio .



55 Configuración de la función

### 6.7 Configuración de la función de optimización (OPT)

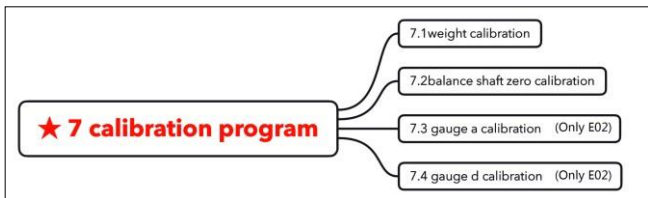
Esta función es establecer el valor mínimo para hacer OPT. El rango es

30gram ~ 100gram (1.00 ~ 3.50OZ). Cuando el

equilibrio estático es máximo


el valor está por encima de 100 gram valor, OPT



La operación no se podrá hacer.



56 Programa de calibración


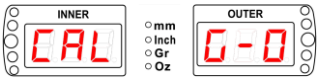
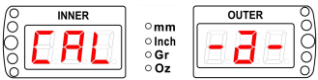

### 7. Programa de calibración

Pulse  para introducir el contenido de calibración (Tabla6)

Pulse el  botón o rodillo para seleccionar los elementos de calibración correspondientes y, a continuación, pulse  para entrar. Consulte la Fig.41 para ver la función de botón .

## 7.0 Programa de calibración (Fig.56)

Tabla 6 Contenido del programa de calibración

Contenido de calibración	código	Contenido de calibración
☉ Calibración del peso		Calibrar el valor de equilibrio con el peso estándar
☉ Calibración cero del eje de equilibrio		Calibrar el valor de desequilibrio del eje
☉ Calibre distancia		Calibrar una calibración cero
☉ Calibre diámetro		Calibración de la posición del peso cero y del calibre cero y pegado

## 7.1 Calibración del peso

### 7.1.0 Herramienta de calibración

Un neumático con llanta de acero (14 ~ 17inch sugerido) y un 100g (3.50oz) peso estándar suministrado con el equilibrador. Entrando en calibración de peso, siga los 3 pasos en

7.1.1~7.1.3. Calibración cero en primer lugar.

#### 7.1.1 Calibración cero

Monte el neumático en el equilibrador, coloque la cubierta protectora y realice la medición de calibración a

cero. Después de la medición, irá a la

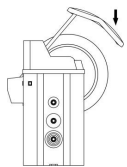
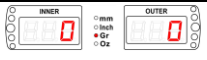
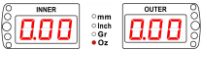
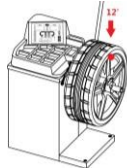

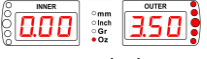
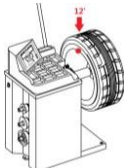
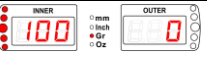

calibración de peso de prueba estándar exterior

automáticamente (Fig.57.1).

#### 7.1.2 Calibración del peso exterior

Como se muestra en la Figura 57.2, coloque un peso de prueba estándar de 100 gramos a las 12 en punto, cierre la cubierta protectora Fig.57 Programa de calibración de peso

para iniciar la medición de calibración. Después de la medición, irá directamente al interior de la calibración de peso de prueba estándar.

paso	operación	Monitor
Rueda cero calibración		 Unidad:gramo  Unidad:onza
Calibración del peso exterior		 Unidad:gramo  Unidad:onza
Calibración de peso interior		 Unidad:gramo  Unidad:onza

### 7.1.3 Calibración interior del peso

Retire el peso de prueba estándar exterior de la parte externa (Fig. 57.3), sujete a las 12 en punto en el interior y haga la medición de calibración colocando la cubierta protectora. Después de la medición, la calibración del peso se termina y debe volver al contenido del programa 7.0.

## 7.2 Calibración a cero del eje de balance

### 7.2.0 Herramienta de calibración

Un neumático con llanta de acero (14 ~ 17 pulgadas sugeridas). Realizar estos dos pasos.

#### 7.2.1 Paso de calibración del eje 1 (Fig.58) Montar el

neumático y marcar la llanta interior y el eje de

equilibrio. Cierre la cubierta protectora para

iniciar la calibración del eje de

medición. Después de la

medición aflojar el neumático

y deberá girar a la correspondiente

posición de la rueda y el eje a

180 grados, luego deberá apretarlo de nuevo.

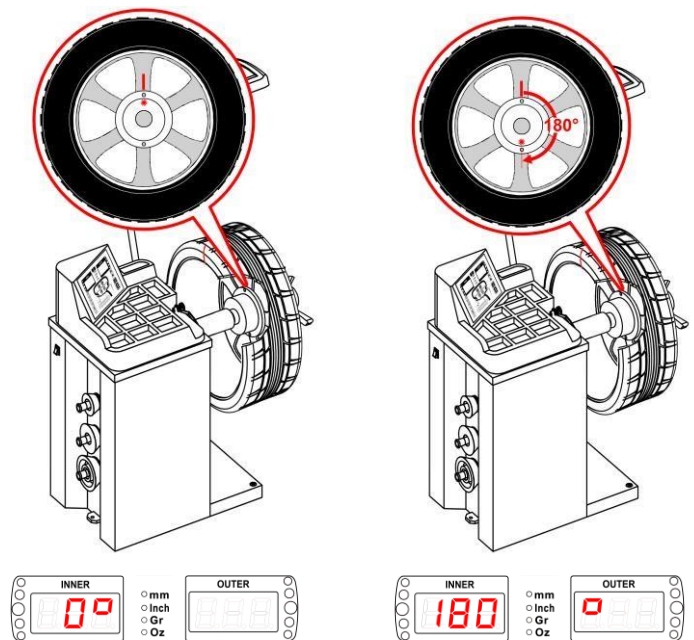


Fig.58 Paso de calibración del eje 1 Fig.59 Calibración del eje Paso 2

#### 7.2.2 Paso 2 de la calibración del eje

(Fig.59)

Cierre la protección para iniciar la calibración del eje. Después de la medición, la calibración se completa y vuelve al contenido del programa 7.0

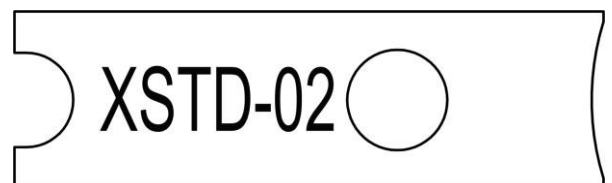




Fig. 60 XSTD-02 Calibre

### 7.3 Galga una calibración

#### 7.3.0 Herramienta de calibración

XSTD-02 , una pinza de calibración equipada con la máquina (Fig.60). Al introducir un programa de calibración, en primer lugar volver a cero (Fig.61.1), pulse el botón  mostrar "CL.a 100". Coloque la pinza de calibración entre el medidor y el gabinete del equilibrador (61.2) y luego presione , muestra "a = XXX" que está cambiando con el medidor de tirado

(Fig.61.3). colocar el medidor a cero y terminar una calibración y volver al contenido del programa de calibración 7.0.


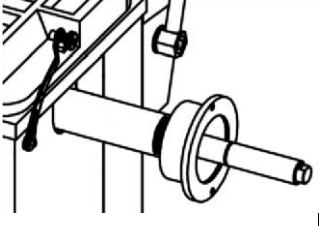

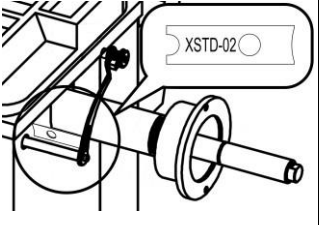
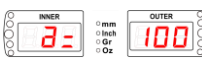
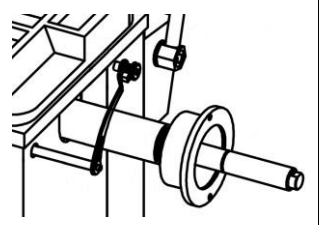
paso	Monitor	operación
1		
2		
3		

Fig. 61 Calibre una calibración

### 7.4 Calibración de la galga d

#### 7.4.0 Herramienta de calibración

XSTD-02, una pinza de calibración equipada con la máquina (Fig.60).

#### 7.4.1 Calibración del calibre d Paso 1

(Fig. 62.1)

Entrando en el programa de calibración d, en primer lugar colocar el medidor a cero (Fig.62.1), muestra "CL. d d0".


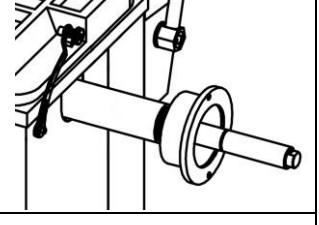

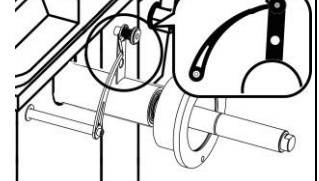

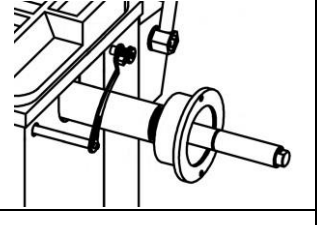

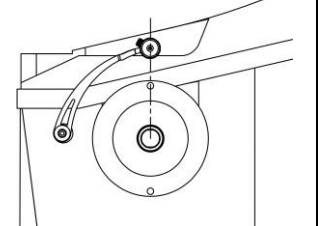




Setp	Monitor	Operation
1		
2		
		
3		

Fig. 62 Calibración del medidor d

---

**7.4.2 Calibración del calibre d Paso 2**(Fig. 62.2) Presione , muestra "CL. d d1". Coloque la pinza de calibración entre el medidor y el eje de equilibrio y luego  presione, muestra "d = X.XX" que está cambiando con el medidor tirando.

**7.4.3 Calibración del calibre d Paso 3**(Fig. 62.3)

Pulse , el indicador láser se enciende, según modelo. Coloque la cabeza del medidor en la misma línea con el indicador láser y luego presione, la  calibración del medidor está terminada y vuelve a

7.0 contenido del programa de calibración.

## 8 Falla y solución

### 8.1 Descripción común del código

Tabla 7 Descripción común del código

No.	código	descripción	solución
1	"Err 00"	Elevador de rueda no funciona	Colóquelo en el suelo y reinicie.
2	"Err 01"	La cubierta protectora está abierta al presionar el botón de inicio	Cierre la cubierta protectora . Si el error persiste, significa que el interruptor de la cubierta protectora esta mal. Consulte el capítulo 6.2.1, apague la cubierta protectora efectiva. Después de reemplazar el interruptor de protección, enciéndalo de nuevo.
3	"Err 02"	La velocidad de giro no alcanza el estándar	Consulte el capítulo 6.1.3.8 para comprobar el giro del motor; Compruebe la placa de alimentación si el motor está desactivado; El motor está activado, pero el eje no gira, compruebe si la correa está destensada o rota; Si gira normalmente pero la velocidad no es alta, compruebe el codificador óptico de electricidad; si la visualización de la velocidad es normal pero a simple vista inferior a 150r/min, compruebe que la fuente de alimentación es de 60 Hz o 50Hz. Póngase en contacto con el fabricante para la corrección.
4	"Err 10"	Medidor A deshabilitado	Apague y reinicie la máquina. Si el error persiste, consulte 6.1.3.5 para comprobar a. Si a es anormal, contacte con el servicio de asistencia; Desactive la función AD según las instrucciones 6.4.10 e introduzca un valor manualmente antes del servicio.
5	"Err 11"	El calibre A no ha sido calibrado	Consulte el artículo 7.3 para calibrarlo.
6	"Err 12"	El medidor A no tiende a volver a cero	Tire hacia atrás al cero.
7	"Err 15"	Medidor D deshabilitado	Apague y reinicie la máquina. Si el error persiste, consulte 6.1.3.6 para comprobar d. Si d es anormal, contacte con el servicio de asistencia; Desactive la función AD según las instrucciones 6.4.10 e introduzca el valor del anuncio manualmente antes del servicio.
8	"Err 16"	El medidor D no ha sido calibrado	Consulte 7.4 para realizar la calibración.
9	"Err 20"	Medidor B deshabilitado	Apague y reinicie la máquina. Si el error persiste, consulte 6.1.3.7 para comprobar b. Si b es anormal, compruebe si la conexión está desactivada o no (Fig.7). Póngase en contacto con el servicio si no se trata correctamente; desactive la función b como se indica en 6.4.12 e introduzca el valor b manualmente antes del servicio.
10	"Err 21"	El calibre B no ha sido calibrado.	Consulte 7.5 para realizar la calibración.
11	"Error CAL"	No se ha realizado la configuración de fábrica.	Póngase en contacto con el fabricante para obtener instrucciones.
12	"Error Dat"	El proceso de calibración del medidor es incorrecto.	Significa un funcionamiento incorrecto durante la calibración. Consulte el Capítulo 7 para obtener el correcto funcionamiento de calibración.
13	" Err SYS "	Fallo del sistema	Póngase en contacto con el servicio postventa.



## 8.2 Descripción y solución del código de error (Tabla 8)

Tabla 8 Código de error y solución

No.	código	descripción	No.	código	descripción
1	"Off Off"	Parada de emergencia con botón	2	"Go Go"	medición
3	" - - "	Estado en suspensión	4	"a= xxx"	Introducir un estado
5	"d= xxx"	Estado del parámetro de entrada	6	"b= xxx"	Estado de la entrada b
7	"a1= xxx"	Introduzca un estado 1	8	"a2= xxx"	Estado de entrada a2
9	"d1= xxx"	Estado de la entrada d1	10	"d2= xxx"	Estado de d2 de entrada
11	" 6"	Posición de limpieza a las 6 en punto	12	" 12"	A las 12 en punto operación de posición
13	"Opt"	Optimización de la operación	14	"SPL"	Operación de división
15	" Hid "	Cantidad de radios en modo SPL1	16	" tol. CAL "	Accesorio de motocicleta tare el peso quitando la operación
	" dyn bal "	Equilibrio dinámico	18	"St.1"~"St. 3"	Equilibrio estático 1~Equilibrio estático 3
19	"ALU -1-"~ "ALU -3-"	Modo de equilibrio ALU 1 ~ 3	20	"EAL -1-"~ "EAL -2-"	Modo EALU 1 ~ 2

## 9. Apéndice

### 9.1 E01 Esquema eléctrico

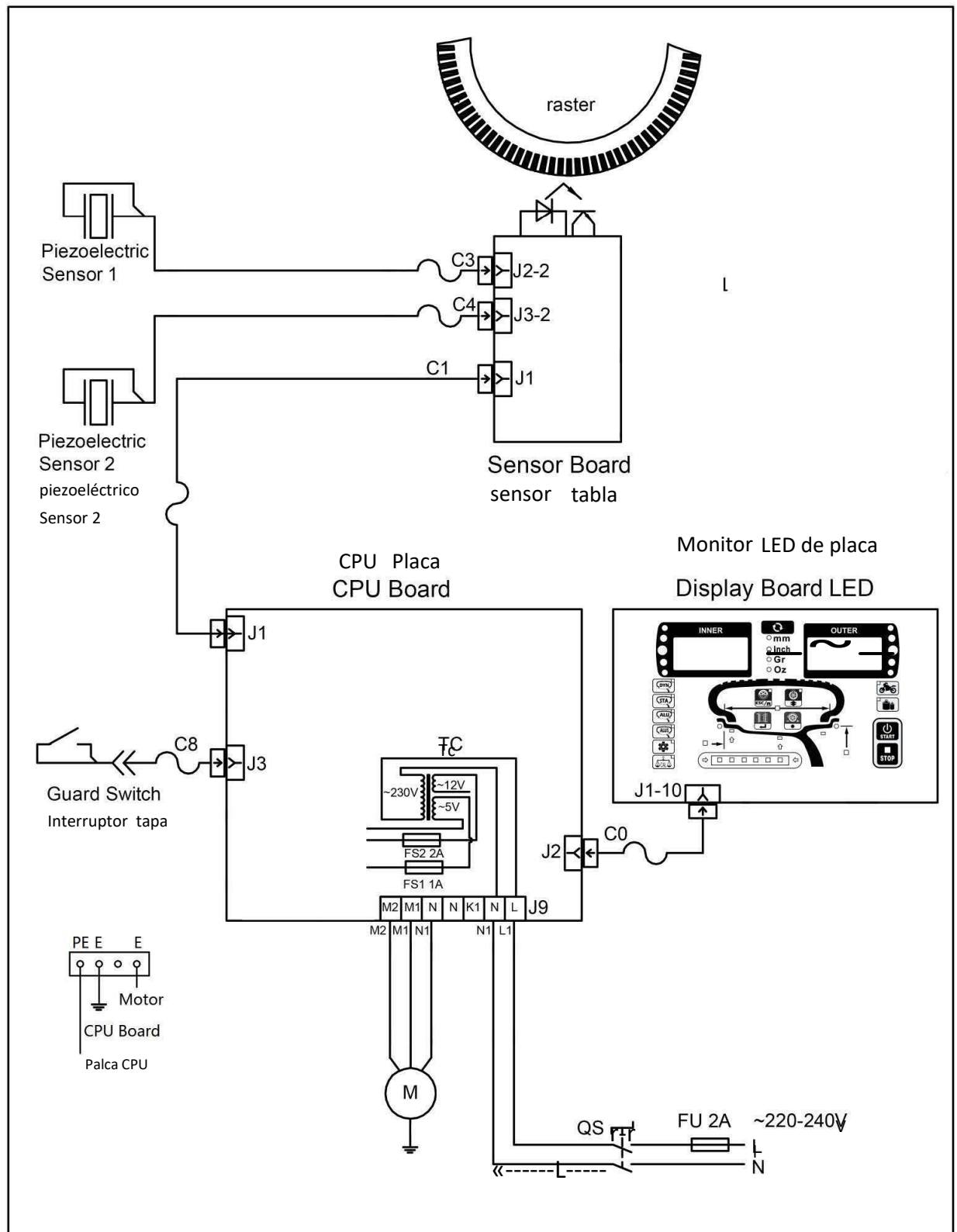


Fig. 63 E01 Esquema eléctrico

### 9.1 E02 Esquema eléctrico

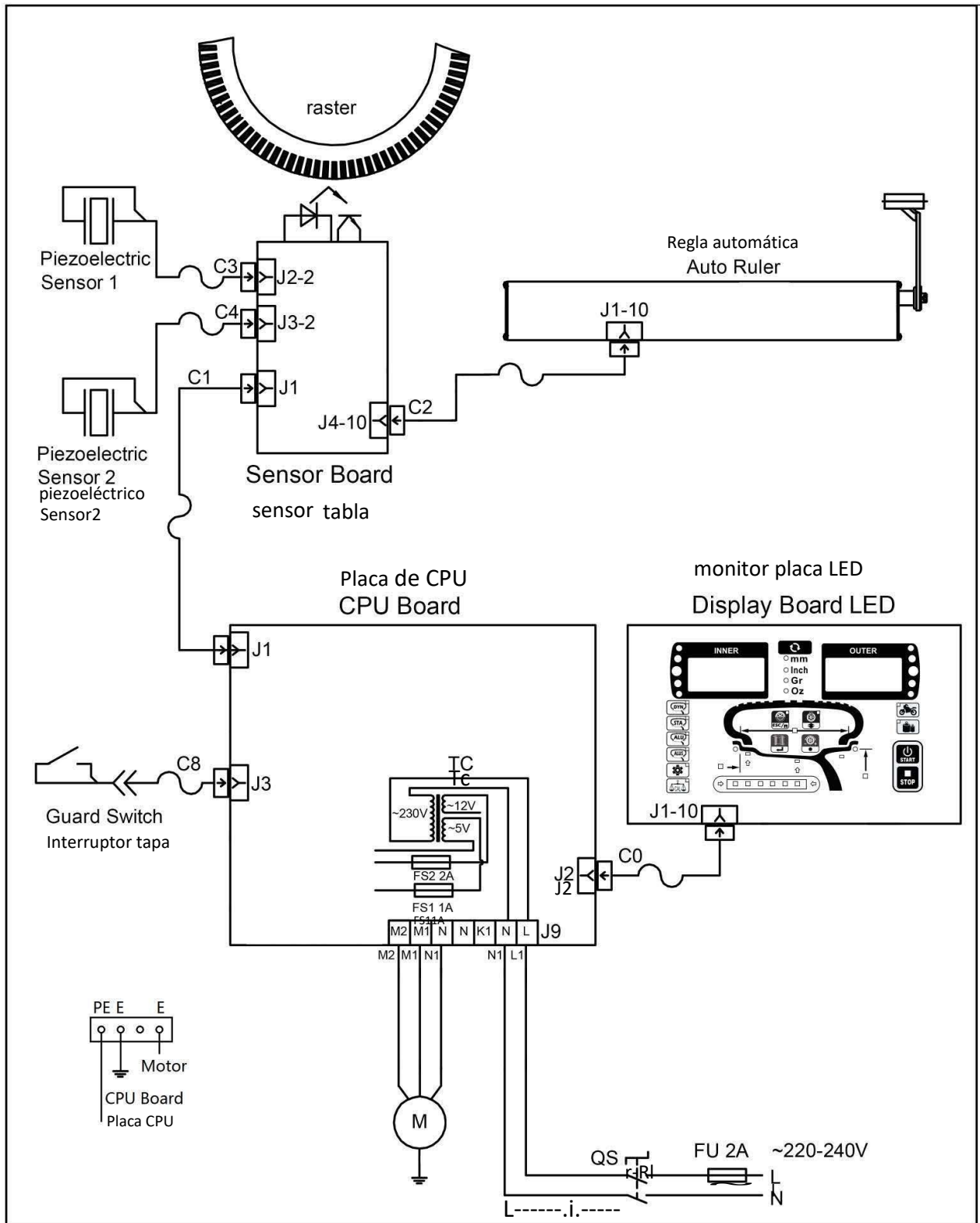


Fig. 64 E02 Esquema eléctrico



Atención al cliente:  
✉ [rogen@rogen.org](mailto:rogen@rogen.org)  
☎ +34 854 565 801



[rogen.org](http://rogen.org)