Đầu cân XK3190-DS3

HƯỚNG DẪN KIỂM ĐỊNH

VÀ ĐIỀU CHỈNH

V 1.01

Shanghai Yaohua Weighing System Co., ltd

MỤC LỤC

Chương 1: Tham số kỹ thuật 1

Chương 2 Cài đặt và Kết nối 3

Chương 3: Địa chỉ cảm biến tải trọng kỹ thuật số 5

Phần 1. Địa chỉ của cảm biến tải trọng kỹ thuật số là gì? 5

Phần 2. Hướng dẫn sử dụng/sửa đổi địa chỉ cảm biến tải trọng kỹ thuật số 5

Phần 3. Xem tự động/chỉnh sửa địa chỉ cảm biến tải trọng kỹ thuật số 6

Phần 4. Kiểm tra số và địa chỉ của các cảm biến tải trọng được kết nối với các màn hình chỉ thị 7

Phần 5. Tham số kỹ thuật số khởi tạo của Cảm biến tải trọng 7

Chương 4: Hiệu chuẩn và điều chỉnh 7

Phần 1. Hiệu chuẩn 7

Phần 2 Hiệu chuẩn bù 11

Phần 3. Tự động chuyển về khoảng thang đo 11

Chương 5: Hiệu chỉnh khác biệt góc 13

Phần 1. Xem mã trọng lượng của tất cả các cảm biến tải trọng và mặt bằng bàn cân 13

Phần 2. Hiệu chỉnh bán tự động khác biệt góc 13

Phần 3. Điều chỉnh tự động khác biệt góc bằng vị trí góc 14

Phần 4. Tự động điều chỉnh khác biệt góc bằng trục 16

Phần 5. Khởi tạo hệ số chênh lệch góc 17

Phần 6. Nhập hệ số chênh lệch góc của một cảm biến tải trọng 17

Chương 6: Mật khẩu Hiệu chuẩn và tắt máy hẹn giờ 19

Chương 7: Hồ sơ quá tải 21

Phụ lục: Màn hình chỉ thị thông tin diễn giải kí hiệu 22

KÍNH GỬI QUÝ KHÁCH HÀNG

Hãy đọc kỹ hướng dẫn trước khi sử dụng cân. Trong quá trình sử dụng, để bảo đảm an toàn, phải bố trí điểm tiếp địa tin cậy.

Chương 1: Tham số kỹ thuật

1. Model:	**XK3190-DS3**
2. Giao diện cảm biến tải trọng kỹ thuật số:	RS485
Chế độ giao diện:	≤1000 m
Khoảng cách truyền:	9600 baud
Tốc độ truyền:	9600 baud
Nguồn điện tín hiệu:	DC10V, <400mA
Khả năng giao diện:	≤ 16 cảm biến tải trọng kỹ thuật số
Giao thức tương thích:	Giao thức mô-đun kỹ thuật số của Công ty
Hỗ trợ các nhà sản xuất:	Zhonghang Electronic Measuring Indicators Co., Ltd., Guangzhou Electrical Measuring Indicators Factory, Ningbo BENUI Electric Co., Ltd. và Ningbo Board Electric Co., Ltd. vv... các nhà sản xuất hỗ trợ giao thức cảm biến tải trọng kỹ thuật số của Công ty. **Lưu ý: Mỗi nhà sản xuất có thể sử dụng giao thức khác nhau**

3. Màn hình:	Màn hình đèn LED 7- digit trắng siêu sáng, 10 đèn chỉ báo trạng thái	
4. Bàn phím:	phím số	0 ~ 9
	Phím chức năng	24 (10 phím hỗn hợp với các phím số)
5 Đồng hồ:	Hiển thị năm, tháng, ngày, giờ, phút, giây, năm/tháng tự động mà không bị ảnh hưởng do sự cố mất điện.	

6. Giao diện màn hình bảng yết thị

Chế độ truyền	Đầu ra nối tiếp, tín hiệu vòng lặp dòng điện 20mA (Đầu ra nguồn dòng điện ổn định)
Tốc độ truyền truyền	600m
Khoảng cách truyền	≤2000m

7. Giao diện truyền thông nối tiếp

Chế độ truyền	RS232/RS422 (tùy chọn)
Tốc độ truyền	600/1200/2400/4800/9600 tùy chọn
Khoảng cách truyền	RS232 ≤ 30m; RS422 ≤ 1200m

8. Giao diện in

Màn hình chỉ thị này được trang bị với một giao diện chuẩn in song song để kết nối với ESPON LQ-300K (+), Panasonic KX-P1131 và KX-P1121, vv … máy in dòng rộng.

9. Lưu trữ dữ liệu

1000 bộ số xe và trọng lượng bì, 201 bộ số hàng và 1001 bộ hồ sơ cân tải trọng.

10. Môi trường ứng dụng

Nguồn điện	AC 100 ~ 264V, 50 ~ 60Hz
Nhiệt độ hoạt động	- 10 ° C ~ 40 ° C
Nhiệt độ Lưu trữ và vận chuyển	-25 ° C ~ 55 ° C
Độ ẩm tương đối	<85% RH
Thời gian Sấy sơ bộ	<30 phút
Cầu chì	0.5A
11. Hình dạng (mm)	290x75x210 (không gồm kích thước khung)
12 Trọng lượng	khoảng 2,7 kg

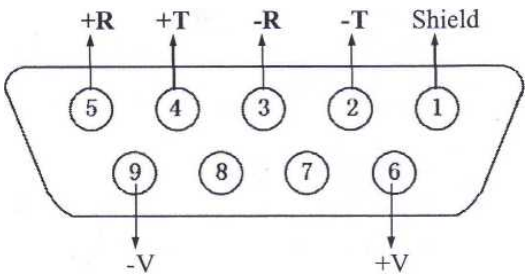
Chương 2 Cài đặt và Kết nối

Kết nối giữa cảm biến tải trọng kỹ thuật số và màn hình chỉ thị:

XK3190-DS3 là một màn hình chỉ thị tải trọng kỹ thuật số. Vì vậy, nó chỉ có thể được kết nối với **cảm biến tải trọng kỹ thuật số. Để cho thuận tiện, sản phẩm được gọi tắt là cảm biến tải trọng - Xin lưu ý rằng trong khi đọc hướng dẫn.**

1. Cảm biến tải trọng được trang bị bộ kết nối lắp ráp 9 lõi để kết nối. Ý nghĩa của tất cả các chân cắm được đánh dấu trong Hình 2-1-1.

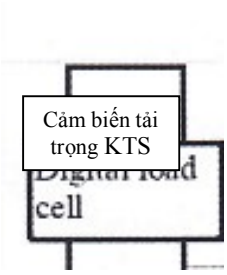
2. XK3190-DS3 giao diện cảm biến tải trọng thông qua phương thức giao diện của chế độ RS485 bốn dây. Xem chế độ kết nối chi tiết trong Hình 2-1-2.



Chân cắm	Lưu ý
-T	Truyền tín hiệu âm (—TXD)
+T	Truyền tín hiệu dương (+TXD)
-R	Nhận tín hiệu âm (—RXD)
+R	Nhận tín hiệu dương +RXD)
+V	Nguồn cảm biến tải trọng KTS dương (+)
-V	Nguồn cảm biến tải trọng KTS âm (—)

Hình 2-1-1 Giao diện cảm biến tải trọng kỹ thuật số và mô tả

Ningbo Benui Electric Co.t Ltd. /Kingbo Board Electric Co., Ltd.
Guangzhou Electrical Measuring Indicators Factory
Zhonghang Electronic Measuring Indicators Co., Ltd



Đèn vàng hoặc nâu/vàng/trắng

Xanh lơ/xanh lơ/xanh lơ

Trắng/trắng/nâu

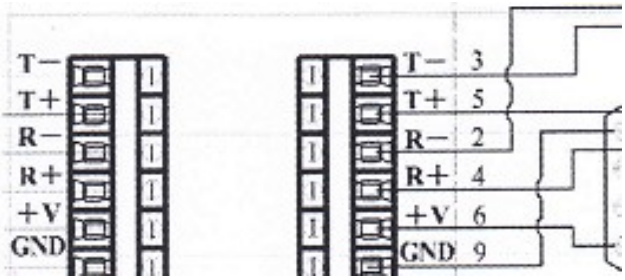
Xanhdương/xanh dương/vàng

Đỏ/đỏ/đỏ

Đen/đen/đen

Vỏ/vỏ/vỏ

Hộp kết nối kỹ thuật số Yaohua



Kết nối giao diện cảm biến tải trọng chỉ báo kỹ thuật số 9-lõi

Hình 2-1-2 Sơ đồ kết nối cảm biến tải trọng kỹ thuật số

▲! Cực dương và âm nguồn cung cấp điện sẽ không được kết nối đảo chiều; nếu không, các cảm biến tải trọng kỹ thuật số và màn hình chỉ thị có thể bị hỏng.

▲! Điện và tín hiệu sẽ không được kết nối đảo chiều; nếu không, các cảm biến tải trọng kỹ thuật số có thể bị hỏng.

▲! Kết nối giữa các cảm biến tải trọng và màn hình chỉ thị và thiết bị nối đất của dây bọc cảm biến tải trọng phải đáng tin cậy. Không cắm hoặc rút phích cắm các đường kết nối trong khi màn hình chỉ thị được cung cấp năng lượng để không gây thiệt hại cho màn hình chỉ thị hay các cảm biến tải trọng do tĩnh điện.

▲! Các cảm biến tải trọng và màn hình chỉ thị là thiết bị cảm ứng tĩnh. Do đó, các biện pháp chống tĩnh điện khả thi sẽ được sử dụng. Hàn điện hoặc hoạt động ngốn nguồn mạnh khác bị nghiêm cấm trên bàn cân. Trong mùa sấm sét, phải thực hiện các biện pháp chống sét đáng tin cậy để ngăn ngừa thiệt hại của cảm biến tải trọng và màn hình chỉ thị có thể gây ra do sét đánh. Cùng với đó, đảm bảo sự an toàn cho người vận hành và hoạt động an toàn của thiết bị cân tải trọng và thiết bị liên quan.

Chương 3: Địa chỉ cảm biến tải trọng kỹ thuật số

▲! Địa chỉ của cảm biến tải trọng là dấu hiệu duy nhất đối với màn hình chỉ thị để nhận ra các cảm biến tải trọng kỹ thuật số. Trước khi sử dụng các cảm biến tải trọng trong nhóm đánh dấu, hãy đảm bảo rằng địa chỉ này không lặp lại.

Phần 1. Địa chỉ của cảm biến tải trọng kỹ thuật số là gì?

Địa chỉ của các cảm biến tải trọng kỹ thuật số là thường đề cập đến "số serial của cảm biến tải trọng".

XK3190-DS3 tiến hành kết nối giao tiếp với các cảm biến tải trọng kỹ thuật số khác nhau bằng cách sử dụng các địa chỉ khác nhau. Để kết nối một số cảm biến tải trọng kỹ thuật số, địa chỉ của từng cảm biến tải trọng kỹ thuật số sẽ là duy nhất và không trùng lại với các cảm biến tải trọng khác.

Phạm vi địa chỉ của các cảm biến tải trọng kỹ thuật số của Công ty có thể là "00" ~ "31".

Địa chỉ XK3190-DS3 cũng là cơ sở để đánh dấu vị trí góc và cho thấy lỗi cảm biến tải trọng chính xác.

Các cảm biến tải trọng kỹ thuật số nói chung đã được cấp địa chỉ theo nhóm khác nhau và được đánh dấu với kí hiệu có liên quan. Đối với cảm biến tải trọng mà không có địa chỉ hoặc trùng lặp, thiết lập theo Phương pháp thao tác được xác định trong chương kế tiếp.

Phần 2. Hướng dẫn sử dụng/sửa đổi địa chỉ cảm biến tải trọng kỹ thuật số

Bật công tắc hiệu chỉnh các màn hình chỉ thị về vị trí hiệu chuẩn và hoạt động theo các bước sau:

1 Kết nối một tải kỹ thuật số di động đến màn hình chỉ thị, nhấn phím [Address] để xem [ADF 0] trên màn hình chỉ thị (Lưu ý 3-2-1); nhấn phím [Input] để xem hiển thị màn hình chỉ thị [----] và bắt đầu quét và sau đó hiển thị [ad **] trên đó (Lưu ý 3-2-2). "**" là địa chỉ ban đầu của các cảm biến tải trọng. (Nếu không cần thiết phải sửa đổi, nhấn phím [Weighing] để thoát)

2. Đối với bất kỳ sửa đổi, nhập vào địa chỉ mới và nhấn phím [Input] xác nhận để xem [d ****] hiển thị trên màn hình chỉ thị. **** là mã cân truy xuất cảm biến tải trọng. Sau khi cài thiết lập thành công, mã cân có thể thay đổi cùng với tải trọng của cảm biến tải trọng.

3. Nhấn phím [Input] để trở về trạng thái cân.

4 Ngắt kết nối các cảm biến tải trọng kỹ thuật số sau khi thiết lập và kết nối lại một cảm biến tải trọng kỹ thuật số khác để thiết lập. Lặp lại các bước 2-3 cho đến khi hoàn tất cài đặt cho tất cả các cảm biến tải trọng kỹ thuật số.

Lưu ý 3-2-1: Trong khi sử dụng chức năng điều chỉnh hiệu chỉnh cho lần đầu tiên sau khi bắt đầu lên, bắt buộc điền mật khẩu hiệu chuẩn. (Tge dưới đây là như nhau.) Xin vui lòng tham khảo chương tắt máy theo thời gian.

Lưu ý 3-2-2: Trong trường hợp kết nối nhiều cảm biến tải trọng kỹ thuật số của địa chỉ khác nhau cùng một lúc, [oAd --] sẽ được hiển thị cho thấy đầu vào của bạn địa chỉ cảm biến tải trọng ban đầu phải được sửa đổi. Sau đó, nhấn phím [Input] để xác nhận. [Ad **] sẽ được hiển thị trên màn hình chỉ thị. Nhập địa chỉ mới và nhấn phím [Input] để xác nhận và hoàn thành thiết lập địa chỉ cảm biến tải trọng. Trong trường hợp địa chỉ mới là trùng với địa của các cảm biến tải trọng khác, hai địa chỉ có thể được trao đổi tự động.

▲ **Đ**ịa chỉ của đĩa cân tương tự sẽ không lặp lại. Để thuận tiện lưu nhớ, chúng tôi đề nghị bạn thiết lập theo các bước 1, 2, 3 ... lần lượt từng bước một.

▲ Để kết nối hoặc ngắt kết nối các cảm biến tải trọng kỹ thuật số, nguồn điện cấp cho màn hình chỉ thị phải được ngắt. Tuyệt đối không kết nôi với nguồn điện.

Phần 3. Xem tự động/chỉnh sửa địa chỉ cảm biến tải trọng kỹ thuật số

Để kiểm tra địa chỉ của một cảm biến tải trọng ở một vị trí nhất định sau khi cài đặt đĩa cân, bật công tắc hiệu chuẩn của màn hình chỉ thị đến vị trí để hiệu chuẩn và thực hiện thao tác như sau,

1 Nhấn phím [Address], màn hình chỉ thị hiển thị [AdF 0]; nhấn phím [1] và [Input], màn hình chỉ thị hiển thị [noLoAd],

2. Đĩa cân hiện đang ở trạng thái không tải. Sau khi bàn cân ổn định, nhấn phím [Input] để xác nhận. [----] Hiển thị trên các màn hình chỉ thị cho thấy mức điểm khởi đầu xác nhận giá trị 0.

3. Sau khi xác nhận, hiển thị [nn - 00], màn hình chỉ thị vào trạng thái xem/sửa đổi địa chỉ của cảm biến tải trọng trong một vị trí góc nhất định.

4. Đặt vật nặng (hoặc thay vì cho 1 đến vài người đứng) trên các cảm biến tải trọng để được xem/sửa đổi; địa chỉ của cảm biến tải trọng hiện tại sẽ được hiển thị ở vị trí của "nn" (Lưu ý 3-3-1). Để thực hiện bất kỳ sửa đổi nào, hãy nhập vào địa chỉ mới và nhấn phím [Input] (Lưu ý 3-3-2).

5 Lặp lại bước 4 để xem/sửa đổi địa chỉ của các cảm biến tải trọng kỹ thuật số khác nhau.

Lưu ý 3-3-1: Nếu địa chỉ của bất kỳ vị trí góc nào không thể xác định, kiểm tra xem vị trí góc cảm biến tải trọng được đặt chắc chắn chưa.

Lưu ý 3-3-2: Nếu địa chỉ mới được sửa đổi của một cảm biến tải trọng trùng với địa chỉ của cảm biến tải trọng khác trong kết nối, địa chỉ của các cảm biến tải trọng khác sẽ được tự động chuyển đổi thành địa chỉ ban đầu của các cảm biến tải trọng mới được sửa đổi.

Lưu ý 3-3-3: Trong trường hợp nội dung hiển thị không được khôi phục về [nn-] sau khi vật nặng được lấy ra khỏi đĩa cân, xin vui lòng nhấn nút [Zero Setting] để xác nhận lại điểm giá trị 0 một lần nữa.**

Phần 4. Kiểm tra số và địa chỉ của các cảm biến tải trọng được kết nối với các màn hình chỉ thị

Nhấn phím [Test], [1] và [Input] sau đó xem [dno **] hiển thị trên các màn hình chỉ thị (số lượng các cảm biến tải trọng) và nhấn phím [Input] để xem địa chỉ của tất cả các cảm biến tải trọng từng cảm biến một. Sau đó, màn hình chỉ thị trở lại trạng thái cân tự động.

Việc kiểm tra sẽ không làm thay đổi các tham số

Phần 5. Tham số kỹ thuật số khởi tạo của Cảm biến tải trọng

XK3190-DS3 có thể khởi tạo các tham số giao diện kỹ thuật số của các cảm biến tải trọng trong kết nối. Sau khi khởi tạo, số lượng và địa chỉ của các cảm biến tải trọng sẽ giống hệt với tình huống thực tế và tất cả các tham số khác biệt góc sẽ được mặc định lại về 1.00000. Phương thức thao tác như sau:

Nhấn phím [Address] [9] và [Input] rồi xem [AtSCAN] trên màn hình chỉ thị và bắt đầu quét cảm biến tải trọng tự động. Sau khi quét, [SUrE 0] sẽ được hiển thị trên màn hình chỉ thị để khẳng định lại liệu bạn có cần phải khởi tạo các tham số. Nếu có, xin nhấn phím [1] và [Input]. (Nếu không cần khởi tạo, nhấn phím [Weighing] để thoát)

▲ Mất tham số khác biệt góc có thể được gây ra do các thao tác khởi tạo. Hãy thực hiện một cách cẩn thận.

Chương 4: Hiệu chuẩn và điều chỉnh

Phần 1. Hiệu chuẩn

I. Kết nối các cảm biến tải trọng và thiết lập các màn hình chỉ thị về trạng thái làm việc bình thường.

II. Bật công tắc chỉnh đến vị trí hiệu chuẩn cho phép.

III. Thực hiện hiệu chuẩn theo các bước hoạt động được xác định trong bảng dưới đây.

(Bảng 4-1-1)

Bước	Thao tác	Hiển thị nội dung	Lưu ý
1	Nhấn phím [Calibration]		Đặt vị trí chuẩn vào vị trí hiệu chuẩn cho phép (bên phải)
2	Nhấn phím [8] Nhấn phím [Input]	[dno **] [dno 08] [----]	Nhập số lượng của các cảm biến tải trọng trong kết nối, Ví dụ: 8 Sau khi tự động quét các cảm biến tải trọng trong kết nối, lỗi không thống nhất giữa số lượng của các cảm biến tải trọng và đầu vào giá trị sẽ được hiển thị như "Err 11"

3	Nhấn phím [1] [0] Nhấn phím [Input]	[E **] [E 10]	Nhập khoảng thang đo: 1/2/5/10/20/50/100 lựa chọn Ví dụ. 10
4	Nhấn phím [0] Nhấn phím [Input]	[dc *] [dc 0]	Nhập các chữ số dấu thập phân (0 ~ 4) Ví dụ: 0 có nghĩa là không có dấu thập phân
5	Nhấn phím [1] [2] [4] Nhấn phím [Input]	[Pn VWXYZ] [Pn 00.124]	Nhập các tham số hệ thống V: Lần sử dụng W: tốc độ theo dõi điểm giá trị 0 X: Null phạm vi theo dõi điểm giá trị 0 Y: Khoảng thiết lập giá trị 0 Z: khởi động khoảng thiết lập giá trị 0 Ví dụ: 00.124
6	Nhấn phím [3] [0] [0] [0] [0] Nhấn phím [Input]	[F ******] [F 30000]	Nhập giá trị thang đo đầy đủ Khi hiệu chuẩn là cần thiết, nhập giá trị F vào và nhấn phím [Input]; hoặc nhấn phím [Input] trực tiếp đi đến Bước 10 hoặc nhấn phím [Weighing] để trở về trạng thái cân. (Lưu ý: giá trị thang đo đầy đủ lớn hơn giá trị khoảng thang đo 9 là giá trị cảnh báo quá tải của hệ thống) Ví dụ: .: 30000
7	Nhấn phím [Input]	[noLoAd]	Xác nhận vị trí giá trị 0. Khi không có hang trên đĩa cân tại thời điểm này, nhấn phím [Input] sau khi bộ định danh ổn định sáng đèn
8	Nhấn phím [1] [0] [0] [0] [0] Nhấn phím [Input] Nhấn phím [Check]	[AloAdl] [10000]	Tải trọng, ví dụ: 10000; Sau khi bộ định danh ổn định sáng đèn, Sửa chữa phi tuyến tính (hai điểm hiệu chuẩn), nhấn phím [Check] để chuyển tới Bước 9; nếu không cần chỉnh sửa phi tuyến tính (một điểm hiệu chuẩn), nhấn phím [Check] để chuyển tới Bước 10 (Lưu ý 3);
9	Nhấn phím [3] [0] [0] [0] [0]	[ALOAd 2] [30000]	Tải trọng (nặng hơn trọng lượng mà ALOAD 1 tải);

	Nhấn phím [Input]		Ví dụ: .: 30000 nhấn phím [Input] sau khi bộ định danh ổn định sáng đèn.
10	Nhấn phím [Input] Nhấn phím [Input] Nhấn phím [Input] Nhấn phím [Input] Nhấn phím [Input] Nhấn phím [Input]	[H ******] [C ******] [CH ** **] [b ******] [u ******] [uH ** **]	Không sửa đổi các tham số hiệu chuẩn (Không cần xem, nhấn phím [ ] để thoát khỏi trạng thái hiệu chuẩn) Lưu ý 4
11	Nhấn phím [3] [0] [0] [0] [0] Nhấn phím [Input]	[Adr **] [Adr 01]	Địa chỉ (01-26) Ví dụ: 1
12	Nhấn phím [1] Nhấn phím [Input]	[bt *] [bt 1]	Tốc độ truyền giao tiếp nối tiếp (0-4) có nghĩa là tốc độ truyền lần lượt sau: 600, 1200, 2400, 4800 và 9600 tốc độ truyền. Ví dụ: l
13	Nhấn phím [0] Nhấn phím [Input]	[TF *] [TF 0]	Các giao tiếp nối tiếp: 0- chế độ gửi liên tục, không nhận 1 chế độ chỉ định trả lời Ví dụ: 0
14		Trạng thái cân	Sau khi hiệu chỉnh, đặt các vị trí hiệu chỉnh tới vị trí chuẩn không hiệu chỉnh (bên trái)

Lưu ý 1: Nhấn phím [Weighing] trong Bước 7, 8 và 9 để bỏ qua bước và trực tiếp đi đến bước tiếp theo. Hơn thế nữa, nhấn phím [Weighing] có nghĩa là đăng xuất khỏi hoạt động bàn phím và đi vào trạng thái hiển thị các chế độ cân.

Lưu ý 2: Thiết lập chế độ tham số Pn

(Bảng 3-2)

Giá trị V	0	1
Công việc điều hành	Thang cân phi thương mại	Thang cân thương mại

(Bảng 3-3)

Giá trị W	0	1	2	3
Tốc độ theo dõi vị trí giá trị 0	0.4s	0.3s	0.2s	0.1s

Thời gian được liệt kê trong bảng trên là thời gian cần thiết để sửa chữa 0.05e (một mã nội)

(Bảng 3-4)

Giá trị X	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
Khoảng cách theo dõi vị trí giá trị 0	Số theo dõi	0.5e	1.0e	1.5e	2.0e	2.5e	3.0e	3.5e	4.0e	4.5e

(Bảng 3-5)

Giá trị Y	1	2	3	4	5
Khoảng điều chỉnh giá trị 0 sau khi nhấn phím [Zero setting]	2%F.S	4%F.S	10%F.S	20%F.S	100%F.S

(Bảng 3-6)

Giá trị Z	1	2	3	4	5
Khởi động khoảng thiết lập giá trị 0	2%F.S	4%F.S	10%F.S	20%F.S	100%F.S

Lưu ý 3: Phương pháp chỉnh sửa phi tuyến tính: ở bước 8, nhấn phím [Check] để bắt đầu chỉnh sửa phi tuyến tính. Nhiều nhất hai điểm tải; nhấn phím [Input] để bắt đầu hiệu chỉnh điểm (các hoạt động điều chỉnh phi tuyến tính cũng có thể được thực hiện bằng cách hiệu chỉnh bù).

Lưu ý: giá trị khác nhau giữa tải trọng phi tuyến tính và tải trọng ban đầu sẽ lớn hơn 10% F.S.

Lưu ý 4: Tham số H là mã AD của vị trí hiệu chuẩn giá trị 0, tham số C và CH là phần tỷ lệ tiêu chuẩn đầu tiên, tham số b là mã AD của điểm tiểu mục (Ví du. mã AD được tải lần đầu tiên), các tham số u và uh là phần tỷ lệ tiêu chuẩn thứ hai, hai địa điểm trước khi các điểm thập phân của các tham số CH, uh là số mũ của tỷ lệ tiêu chuẩn hóa và hai địa điểm cao hơn sau dấu thập phân tương ứng cộng với các tham số C và u (sáu điểm thấp hơn) chiếm tỷ lệ tiêu chuẩn tương ứng.

Lưu ý 5: Sau khi vận hành, hiệu chuẩn các tham số liên quan có thể được in ra bằng máy in (Phương thức thao tác: cắm vào ổ cắm chuẩn, nhấn phím [Report]), [5] và [Input]) và lưu lại để tái nhập lại lần sau trong tình huống bất trắc. Trước khi nhập dữ liệu mới, nhập giá trị F 1

lần và nhấn phím [Weighing] hai lần. Các tham số C, CH hoặc u, uH được hoàn thành một lần duy nhất.

Sau khi hiệu chuẩn, chuyển đổi hiệu chuẩn phải được chuyển sang vị trí chưa hiệu chuẩn

Phần 2 Hiệu chuẩn bù

1. Công việc điều hành

Trong quá trình hiệu chuẩn và điều chỉnh, trong trường hợp tìm thấy bất kỳ sự khác biệt giữa giá trị hiển thị trên màn hình chỉ thị và trọng lượng thực tế sau tải toàn thang đo đạt được (ví dụ như sử dụng tải trọng nhẹ hơn trong quá trình hiệu chuẩn có thể gây ra lỗi toàn thang đo thực tế), chức năng hiệu chuẩn bù có thể được sử dụng để sửa chữa các lỗi mà không cần tháo rời quả cân. (không thể sử dụng Hiệu chuẩn bù để sửa chữa các lỗi gây ra do nguyên nhân trôi về 0 vv)

Có hai phương pháp hiệu chuẩn bù:

a. Hiệu chuẩn bù cách 1: Hiệu chỉnh một lần nữa với trọng tải mới.

Điểm tải hiệu chuẩn ban đầu là không phù hợp. Phương pháp này được áp dụng cho trường hợp tải trọng ban đầu hiệu chuẩn trọng tải không đáng đáng tin cậy hoặc trọng tải ban đầu là gần bằng trọng tải hiệu chuẩn bù.

b. Hiệu chuẩn bù cách 2: trên cơ sở điểm tải hiệu chuẩn ban đầu, tiến hành chỉnh sửa phi tuyến tính với trọng tải mới. Điểm tải hiệu chuẩn ban đầu vẫn còn phù hợp. Phương pháp này được áp dụng cho trường hợp khi các điểm tải ban đầu là tương đối nhỏ và lỗi cận toàn thang đo là do phi tuyến tính thang cân.

2 Phương pháp thao tác

a. Hiệu chuẩn bù 1: ở chế độ cân, bật công tắc hiệu chuẩn tới chế độ hiệu chỉnh (bên phải), nhấn phím [Set], nhập mật khẩu [7] và [8] và nhấn phím [Input] để xem [AdLoAdl] hiển thị trên màn hình chỉ thị. Tại thời điểm này, đặt trọng lượng thực tế trên khung cân và nhấn phím [Input] để hoàn thành hiệu chuẩn bù. Các màn hình chỉ thị sau đó trở về trạng thái cân nặng. Sau đó, bật công tắc hiệu chuẩn về trạng thái không hiệu chuẩn.

b. Hiệu chuẩn bù 2: ở chế độ cân, bật công tắc hiệu chuẩn tới chế độ hiệu chỉnh (bên phải), nhấn phím [Set], nhập mật khẩu [7] và [9] và nhấn phím [Input] để xem [AdLoAd2] hiển thị trên màn hình chỉ thị. Tại thời điểm này, đặt trọng lượng thực tế trên khung cân và nhấn phím [Input] để hoàn thành các hoạt động hiệu chuẩn bù. Các màn hình chỉ thị sau đó trở về trạng thái cân. Sau đó, bật công tắc hiệu chuẩn về trạng thái không hiệu chuẩn.

Phần 3. Tự động chuyển về khoảng thang đo

1 Sử dụng phương pháp

Chức năng của khoảng thang đo chuyển đổi tự động chủ yếu được áp dụng để tăng độ chính xác hiển thị thang cân lớn khi sử dụng để cân trọng lượng nhẹ. Các màn hình chỉ thị có thể được thiết lập với một khoảng thang đo chuyển điểm (tham số A). Khi trọng lượng lớn hơn giá trị thiết lập này, hiển thị màn hình chỉ thị theo khoảng thang đo thiết lập trong quá trình hiệu chuẩn và khi trọng lượng thấp hơn giá trị thiết lập này, màn hình chỉ thị tự động chuyển

sang một khoảng thang đo nhỏ hơn so với khoảng thang đo được thiết lập trong quá trình hiệu chuẩn (ví dụ, khoảng thang đo được thiết lập trong quá trình hiệu chuẩn là 100kg và màn hình chỉ thị tự động chuyển về 50kg, và khi khoảng thang đo được thiết lập trong quá trình hiệu chuẩn là 50kg, màn hình chỉ thị tự động chuyển về 20kg).

2 Phương pháp thiết lập khoảng thang đo chuyển điểm (Tham số A)

Trong chế độ cân, bật công tắc hiệu chuẩn về chế độ hiệu chuẩn (bên phải), nhấn phím [Set], nhập mật khẩu [5] và [0] và nhấn phím [Input] để xem [A ******] hiển thị trên màn hình chỉ thị. Đặt tải trọng tại điểm chuyển đổi của khoảng thang đo và nhấn phím [Input] để hoàn tất quá trình thiết lập và trở về chế độ cân. Sau đó, bật công tắc hiệu chuẩn về trạng thái không hiệu chuẩn (bên trái).

Các tham số chỉ có thể được thiết lập sau khi hiệu chuẩn. Sau đó, các tham số sẽ được thiết lập lại tự động (ví dụ: không sử dụng chức năng tự động chuyển đổi khoảng thang đo).

XK3190-DS3 được trang bị riêng một chip sao lưu dữ liệu hiệu chuẩn và sao lưu các tham số quan trọng. Cách thao tác chi tiết như sau,

Sau khi hoàn thành tất cả các hoạt động hiệu chuẩn và điều chỉnh, bật công tắc hiệu chỉnh tới vị trí cho phép hiệu chuẩn (bên phải), nhấn phím [Set], [4], [0] và [Input] lần lượt để xem [SAUE] hiển thị trên màn hình chỉ thị trong 2 giây để gợi ý cho người điều hành

Sau đó [SUrE 0] được hiển thị. Nhấn phím [1] và [Input] để bắt đầu thực hiện sao lưu dữ liệu. Sau khi sao lưu thành công, [SAU PAS] sẽ được hiển thị trên màn hình chỉ thị; nếu không [SAU Err] sẽ được hiển thị.

Để đảm bảo rằng các tham số sao lưu sẽ không bị mất, xin vui lòng bật công tắc hiệu chỉnh về vị trí không hiệu chuẩn (bên trái) sau khi thực hiện sao lưu.

Trong trường hợp mất dữ liệu, tham số màn hình chỉ thị có thể được phục hồi theo các bước sau đây:

Bật bật công tắc hiệu chỉnh về vị trí cho phép hiệu chuẩn (bên phải), nhấn phím [Set], [4], [1] và [Input] lần lượt để xem [LoAd] hiển thị trên chỉ trong 2 giây để gợi ý cho người điều hành

Sau đó [SUrE 0] được hiển thị. Nhấn phím [1] và [Input] để bắt đầu thực hiện phục hồi dữ liệu. Sau khi phục hồi thành công, [Ld PAS] sẽ được hiển thị trên các màn hình chỉ thị; nếu không [Ld Err] sẽ được hiển thị.

Trong trường hợp thay thế màn hình chỉ thị, bạn chỉ cần cài đặt chip U15 của màn hình chỉ thị ban đầu trong màn hình chỉ thị mới và thực hiện theo các bước phục hồi dữ liệu trên. (**Không cắm hoặc rút chip trong khi màn hình chỉ thị còn đầy năng lượng!)**

Sau khi hoàn thành phục hồi dữ liệu, xin vui lòng bật công tắc hiệu chuẩn về vị trí không hiệu chuẩn (bên trái).

Các hoạt động phục hồi dữ liệu sẽ xóa các tham số màn hình chỉ thị ban đầu. Vì vậy, hãy cẩn thận.

Chương 5: Hiệu chỉnh khác biệt góc

Phần 1. Xem mã trọng lượng của tất cả các cảm biến tải trọng và mặt bằng bàn cân

Để đảm bảo độ chính xác điều chỉnh khác biệt góc và sự ổn định lâu dài về thang cân, hệ thống cân kỹ thuật số có cùng yêu cầu cơ bản về sản xuất và lắp đặt máy móc thiết bị cũng như thang cân tương tự. Độ bằng của bàn cân cũng đòi hỏi cần được chú ý

Xem mã trọng lượng của các cảm biến tải trọng là hữu ích để có độ bằng của bàn cân. Xem phương pháp xem mã số trọng lượng trong bảng sau:

Bảng 5-1-1

Bước	Thao tác	Nội dung hiển thị	Lưu ý
1	Nhấn [Test] Nhấn [Input]	[tEStO]	Chọn chức năng kiểm tra 0: Xem mã trọng lượng của một cảm biến tải trọng trong hệ thống
2	Nhấn [2] Nhấn [Input]	[dAd**] [dAd 02]	Nhập địa chỉ của một cảm biến tải trọng được xem Ví dụ: .: địa chỉ 02
3	Nhấn [Input]	[d ****]	Hiển thị mã trọng lượng của các cảm biến tải trọng được lựa chọn. Lưu ý: khi không tìm thấy cảm biến tải trọng của địa chỉ hiện tại, [d-] sẽ được hiển thị.
4	Nhấn [Weighing]	[dAd 03]	Đi đến cảm biến tải trọng tiếp theo tự động. Để biết thêm xem các cảm biến tải trọng khác, tiến hành các hao tác ở bước 2; nếu không, nhấn phím [Weighing] để thoát.
5		Trở về chế độ cân	

Phần 2. Hiệu chỉnh bán tự động khác biệt góc

Điều chỉnh bán tự động sự khác biệt góc bằng cách thay đổi các tham số của một cảm biến tải trọng (vị trí góc) hoặc hai cảm biến tải trọng (chế độ trục). Phương pháp thao tác chi tiết như sau,

1 Nhấn phím [Angle modulation] để xem [TJF 0] hiển thị trên các màn hình chỉ thị; tại thời điểm này, nhập 0 (chế độ vị trí góc) hoặc “1” (chế độ trục) và nhấn phím [Input] để xem [noLoAd] hiển thị trên màn hình chỉ thị.

2. Khung cân bây giờ đang ở trạng thái thang cân không tải. Chờ cho đến khi nó được ổn định và nhấn phím [Input] để xác nhận. [----] Hiển thị trên màn hình chỉ thị có nghĩa là sự khởi đầu xác nhận điểm giá trị 0

3. Sau khi xác nhận, màn hình chỉ thị hiển thị [A ****] (chế độ vị trí góc) hoặc [b ****] (chế độ trục) và sau vào trạng thái điều chỉnh bán tự động khác biệt góc. "**** là giá trị trọng lượng hiện tại. Bây giờ bạn có thể nhấn phím [Test] để chuyển đổi giữa chế độ vị trí góc và chế độ trục.

4. Có các chế độ: vị trí góc tự điều chỉnh, trục tự điều chỉnh và nhập thủ công điều chỉnh tham số khác biệt góc:

a. Điều chỉnh điểm tự hiệu chỉnh đơn: chuyển sang chế độ điểm đơn, nhấn vị trí góc khác nhau (các cảm biến tải trọng) với trọng lượng cố định, tìm thấy những góc với độ lệch lớn nhất, nhấn vị trí góc với vật nặng và nhấn phím [Self-Calibration] để nhập trọng lượng chính xác. Sau đó, nhấn phím [Input] để xác nhận hoàn thành và hiệu chỉnh góc. Sau đó tìm thấy những góc tiếp theo với độ lệch lớn nhất và lặp lại các bước sau cho đến khi tất cả các lỗi được loại bỏ. (Khi nhấn một vị trí góc có thể ảnh hưởng đến vị trí góc khác, các vị trí góc đã được điều chỉnh có thể bị thay đổi. Vì vậy, điều chỉnh lặp lại là cần thiết. Dưới đây là tương tự.)

b. Điều chỉnh trục tự hiệu chỉnh: chuyển sang chế độ trục, nhấn trục khác nhau với trọng lượng cố định, tìm ra trục với độ lệch lớn nhất, nhấn trục với vật nặng và nhấn phím [Self-Calibration] để nhập trọng lượng chính xác. Sau đó, nhấn phím [Input] để xác nhận hoàn thành và hiệu chuẩn của trục. Tiến hành lặp lại các thao tác cho đến khi tất cả các lỗi được loại bỏ.

c. Sửa đổi tham số điểm đơn: chuyển sang chế độ điểm đơn, tìm thấy những góc với độ lệch lớn nhất bằng cách nhấn các vị trí góc khác nhau với trọng lượng cố định, sau đó nhấn vị trí góc với vật nặng và nhấn phím [Check], với [Ad **] (** là địa chỉ của vị trí góc) được hiển thị trong 2 giây, [*. *****] sẽ được hiển thị trên các màn hình chỉ thị. Bây giờ bạn có thể tham số vị trí góc và nhấn phím [Input] để xác nhận. Mà không cần thay đổi tham số, nhấn [Input] trực tiếp. Nguyên tắc điều chỉnh vị trí góc là, với độ lệch lớn, tham số phải được điều chỉnh nhỏ hơn (và ngược lại). Thang điều chỉnh thường phải lớn hơn một chút so với tỷ lệ sai lệch.

Phần 3. Điều chỉnh tự động khác biệt góc bằng vị trí góc

Xem phương thức thao tác trong bảng sau đây,

Bảng 5-3-1

Bước	Thao tác	Nội dung hiển thị	Lưu ý
1	1 Bật công tắc hiệu chuẩn về vị trí hiệu chuẩn; Nhấn [Angle modulation]	[tJF 0] [tJF 2]	Chọn 2 chế độ vị trí góc hoàn toàn tự động điều biến góc

	Nhấn [2] Nhấn [Input]		
2	Nhấn [Input]	[noLoAd] [-----]	Xác nhận thang cân không tải; chờ cho đến khi màn hình chỉ thị ổn định và nhấn [Input] để xác nhận
3	Nhấn "1000" Nhấn [Input]	[L ****] [L 1000]	Nhập trọng lượng cho các quả cân ở góc nhấn (trọng lượng ước tính cũng được) Ví dụ: .: 1000
4	Đặt tải trọng tại một vị trí góc; Chờ cho đến khi mã AD ổn định; Nhấn [Input] để xác nhận	[An 01] ****** ---	Số seri của góc áp lực được hiển thị là "01" và nó tự động chuyển sang mã AD hiển thị trạng thái sau 1,5 giây; Màn hình chỉ thị bắt đầu lấy mẫu dữ liệu của tất cả các vị trí góc. Tới bước tiếp theo tự động sau khi lấy mẫu dữ liệu. **(Lưu ý: số serie của góc áp lực ở đây không có mối quan hệ tương ứng với địa chỉ của cảm biến tải trọng. Mặc dù góc vị trí được nhấn, nó sẽ khác nhau theo mỗi lần.)**
5	Di chuyển tải trọng đến một vị trí góc chưa được nhấn. Chờ cho đến khi mã AD ổn định và nhấn phím [Input] để xác nhận	[An 02] ****** ---	Số seri của góc áp lực được hiển thị là "02" và nó tự động chuyển sang mã AD hiển thị trạng thái sau 1,5 giây; Màn hình chỉ thị bắt đầu lấy mẫu dữ liệu của tất cả các vị trí góc. Tới bước tiếp theo tự động sau khi lấy mẫu dữ liệu.
…	…	…	Vị trí góc khác, bằng cách suy luận chẵn lẻ
6		Chế độ cân	Sau khi nhấn tất cả các vị trí góc, màn hình chỉ thị sẽ tự động trở lại chế độ cân.

Lưu ý 5-3-1: Để quan sát thuận tiện, mã AD tổng thể hiển thị ở đây đã được nén lại (giảm 8 lần).

▲ Trong điều chỉnh khác biệt góc tự động, chức năng của phím [Check]: xem góc vị trí được nhấn tại thời điểm này.

▲Trong điều chỉnh khác biệt góc tự động, chức năng của phím [Tare]: trở về vị trí góc cuối cùng

▲Trong điều chỉnh khác biệt góc tự động, chức năng của phím [Printing]: thoát điều chỉnh khác biệt góc tự động

Phần 4. Tự động điều chỉnh khác biệt góc bằng trục

Tự động điều chỉnh khác biệt góc bằng trục đòi hỏi phải có sự sắp xếp các địa chỉ cảm biến tải trọng theo trục. Địa chỉ của các cảm biến tải trọng tương ứng với trục đầu tiên là 01 và 02; những địa chỉ ứng với trục thứ hai là 03 và 04; bằng cách suy luận chẵn lẻ (xem biểu đồ dưới đây). Trong trường hợp sắp xếp các địa chỉ không đáp ứng các yêu cầu có liên quan, điều chỉnh các địa chỉ theo nội dung ghi định tại Mục 3 trong Chương 3.

1	3	5	7
2	4	6	8

(Hình 5-4-1)

Xem cách thao tác chi tiết trong bảng sau:

Bảng 5-4-1

Bước	Thao tác	Nội dung hiển thị	Lưu ý
1	1 Bật công tắc hiệu chuẩn về vị trí hiệu chuẩn; Nhấn [Angle modulation] Nhấn [3] Nhấn [Input]	[tJF 0] [tJF 3]	Chọn 3 chế độ vị trí góc hoàn toàn tự động điều biến trục
2	Nhấn [Input]	[noLoAd] [-----]	Xác nhận thang cân không tải; chờ cho đến khi màn hình chỉ thị ổn định và nhấn [Input] để xác nhận
3	Nhấn “1000” Nhấn [Input]	[L ****] [L 1000]	Nhập trọng lượng cho các quả cân (trọng lượng ước lượng cũng được) Ví dụ: .: 1000
4	Đặt tải trọng lên trục; Chờ cho đến khi mã AD ổn định; Nhấn [Input] để xác nhận	[bn 01] ****** ---	Số seri của trục áp lực được hiển thị là “01” và tự động chuyển sang mã AD hiển thị trạng thái sau 1,5 giây; Màn hình chỉ thị bắt đầu lấy mẫu dữ

			liệu của tất cả các vị trí trục. Tới bước tiếp theo tự động sau khi lấy mẫu dữ liệu.
5	Di chuyển tải trọng đến trục chưa được nhấn. Chờ cho đến khi mã AD ổn định và nhấn phím [Input] để xác nhận	[bn 02] ****** ---	Số seri của trục áp lực được hiển thị là "02" và tự động chuyển sang mã AD hiển thị trạng thái sau 1,5 giây; Màn hình chỉ thị bắt đầu lấy mẫu dữ liệu của tất cả các vị trí góc. Tới bước tiếp theo tự động sau khi lấy mẫu dữ liệu.
…	…	…	Các trục khác, bằng cách suy luận chẵn lẻ
6		Chế độ cân	Sau khi nhấn tất cả các trục, màn hình chỉ thị sẽ tự động trở lại chế độ cân.

Phần 5. Khởi tạo hệ số chênh lệch góc

Trong trường hợp có sự khác biệt góc của bất kỳ bàn cân khác hoặc lỗi trong khác biệt góc, chúng tôi đề nghị bạn khởi tạo tham số chênh lệch góc trước khi tiến hành hiệu chỉnh và điều chỉnh khác biệt góc. Xem phương thức thao tác như sau

Nhấn phím [Angle modulation], [9] và [Input] để xem [SUrE 0] hiển thị trên các màn hình chỉ thị. Sau đó, nhấn phím [Input] để hoàn thành khởi tạo dữ liệu khác biệt góc.

Các hoạt động phục hồi dữ liệu khác biệt góc sẽ xóa các dữ liệu khác biệt góc ban đầu. Vì vậy, hãy cẩn thận.

Phần 6. Nhập hệ số chênh lệch góc của một cảm biến tải trọng

Tiến hành thực hiện điều chỉnh khác biệt góc thủ công bằng cách "nhập phần chênh lệch góc của một cảm biến tải trọng". Xem Phương pháp thao tác chi tiết trong bảng dưới đây,

Bảng 5-5-1.

Bước	Thao tác	Nội dung hiển thị	Lưu ý
1	Bật công tắc hiệu chuẩn về vị trí hiệu chuẩn; Nhấn [Angle modulation] Nhấn [8] Nhấn [Input]	[tJF 0] [tJF 8]	Chọn 8 và nhập các tham số khác biệt góc địa chỉ của một cảm biến tải trọng

2	Nhấn [3] Nhấn [Input]	[Ad **] [-----]	Nhập địa chỉ của cảm biến tải trọng được thiết lập với các tham số khác biệt góc, Ví dụ: .: 03
3	Nhấn “1000” Nhấn [Input]	[L ****] [1.10000]	Nhập tham số khác biệt góc, Ví dụ: 1.1
4		Chế độ cân	Quay trở lại chế độ cân sau khi nhập tham số liên quan

Chương 6: Mật khẩu Hiệu chuẩn và tắt máy hẹn giờ

I. Mật khẩu Hiệu chuẩn

Đối với XK3190-DS3, chỉ cần nhập một lần mật khẩu hiệu chuẩn được yêu cầu khi tiến hành hiệu chỉnh và điều chỉnh cho lần đầu tiên sau khi khởi động mỗi lần (không bao gồm cài đặt tham số tắt máy hẹn giờ và thay đổi mật khẩu hiệu chuẩn).

Khi tiến hành hiệu chuẩn và điều chỉnh, nhập mật khẩu hiệu chuẩn nếu [COOOOOO] được hiển thị. Sau khi nhập mật khẩu (mật khẩu ban đầu khi xuất xưởng là “888888”), xin vui lòng nhấn phím [Input] để đi đến bước tiếp theo.

II. Phương pháp để thiết lập ngày thử

1. Ở trạng thái cân (bật công tắc hiệu chỉnh tới vị trí của hiệu chuẩn), nhấn phím [Set], nhập vào mật khẩu “31” và nhấn phím [Input];

1. Ở trạng thái cân (bật công tắc hiệu chỉnh tới vị trí của hiệu chuẩn), nhấn phím [Set], nhập vào mật khẩu “31” và nhấn phím [Input];

2. Khi [L 000000] được hiển thị, nhập mật khẩu hiệu chuẩn (mật khẩu ban đầu khi xuất xưởng là “888888”) và nhấn phím [Input]; (với mật khẩu chính xác được nhập vào, màn hình chỉ thị đi đến bước tiếp theo, nếu không, sẽ trở về trạng thái cân).

3. Khi [Fre 0] được hiển thị, quyết định nếu bạn muốn gia hạn mật khẩu hiệu chuẩn: “0” có nghĩa là không làm mới mà đi đến Bước 6 trực tiếp; khi số hiển thị không phải là “0”, điều này có nghĩa là đổi mới của mật khẩu trước khi đi bước tiếp theo;

4. Khi [n 000000] được hiển thị, nhập mật khẩu mới và nhấn phím [Input]; (vui lòng nhập mật khẩu mới đúng)

5 Khi [r 000000] được hiển thị, xin vui lòng nhập lại mật khẩu mới; nếu mật khẩu nhập ở đây không đúng với nhập trong bước cuối cùng, màn hình chỉ thị sẽ trở lại bước cuối cùng để nhập lại mật khẩu mới một lần nữa; nếu mật khẩu ở đây là giống như đã nhập trong bước cuối cùng, đổi mật khẩu hợp lệ và màn hình chỉ thị đi đến bước tiếp theo; (mật khẩu mới sẽ được nhập vào Bước 2 sau đó và mật khẩu ban đầu “888888” không còn giá trị).

6 Khi [day ***] được hiển thị, bạn có thể thiết lập số ngày thử. Sau khi nhập số ngày, nhấn phím [Input] để hoàn tất việc thiết lập và trở về trạng thái cân.

III. Phương pháp để gỡ bỏ hoặc sửa đổi các thiết lập tắt máy hẹn giờ

1. Sau một số ngày thiết lập trước, [Err 26] sẽ được hiển thị trên các màn hình chỉ thị nhắc bạn rằng chức năng của cân không hoạt động. Tuy nhiên, các phím vẫn còn hiệu quả. Số ngày thử bây giờ được thay đổi là “0”; (số ngày thử sẽ được giảm cùng với ngày sử dụng)

2. Nếu bạn muốn hủy bỏ thao tác tắt máy, xin vui lòng thay đổi số ngày thử là “999”;

3. Trước và sau khi tắt máy, số ngày thử có thể được sửa đổi một cách tùy ý.

Lưu ý: 1 Trong quá trình thiết lập số ngày thử, bạn có thể nhấn phím [Weighing] bỏ các thiết lập hiện tại và trở về trạng thái cân.

2 Ngày và thời gian đều có thể được sửa đổi tùy ý theo khách hàng mà không ảnh hưởng đến chức năng hẹn giờ tắt máy; Tuy nhiên, nhiều lần sẽ trở lại thiết lập thời gian có thể làm giảm số ngày thử (mỗi 24 giờ được thiết lập có thể gây ra giảm khoảng một ngày).

3. Hãy ghi mật khẩu đúng.

IV. Mở Mã khóa Ngẫu nhiên

Trong trường hợp mất mật khẩu, hãy thao tác theo phương pháp sau đây,

Trong trạng thái cân, bật công tắc chỉnh về trạng thái hiệu chuẩn (bên phải), nhấn phím [Input] để nhập mật khẩu [3] và [2] và nhấn phím [Input] để xem [r ******] hiển thị trên màn hình chỉ thị . "******" là mã số ngẫu nhiên của màn hình chỉ thị. Ghi lại mã ngẫu nhiên này, nhấn phím [Input] để trở về trạng thái cân và bật công tắc hiệu chuẩn về trạng thái không hiệu chuẩn (bên trái).

Sau đó, hãy liên hệ với nhân viên bán hàng của Công ty. Với mã số ngẫu nhiên này, bạn có thể có được mật khẩu mở khóa ngẫu nhiên. Tham số tắt máy tính hẹn giờ của màn hình chỉ thị có thể được sửa đổi bằng cách sử dụng mật khẩu mở khóa ngẫu nhiên này (Ví dụ: bạn có thể hủy bỏ các thiết lập tắt máy). Tuy nhiên, mật khẩu hoặc tham số tắt máy hẹn giờ của màn hình chỉ thị khác không thể được sửa đổi. Mã ngẫu nhiên tạo ra một cách ngẫu nhiên sau khi thay đổi mật khẩu.

Đối với việc bảo vệ các quyền của người thiết lập mật khẩu và ngăn ngừa người khác giải mã không đúng cách, Công ty đã đăng ký mật khẩu mở khóa chúng tôi cung cấp. Trong trường hợp được người khác bẻ mã khóa, xin vui lòng khiếu nại với nhân viên bán hàng của Công ty.

Chương 7: Hồ sơ quá tải

XK3190-DS3 có thể lưu trữ tối đa 16 nhóm hồ sơ quá tải. dữ liệu kiểm tra tải trọng tối đa để xem và in ấn. Phương pháp thao tác chi tiết như sau:

1. Tạo ra bản hồ sơ quá tải

Khi trọng lượng trên bàn cân lớn hơn hoặc bằng giá trị cảnh báo quá tải, một nhóm các hồ sơ quá tải sẽ được lập (bao gồm cả ngày tháng, thời gian quá tải và trọng lượng quá tải thực tế). Trọng lượng quá tải thực tế trong hồ sơ là giá trị đỉnh quá tải; sau khi lập hồ sơ một lần quá tải, quá tải chỉ xảy ra sau khi trọng lượng trên thang cân nhỏ hơn 50% so với toàn thang đo sẽ được coi là quá tải thứ hai để lập hồ sơ quá tải mới; khi hồ sơ mới được lập ra đủ 16 nhóm, các nhóm với các dữ liệu quá tải nhỏ nhất sẽ bị xóa tự động trước khi lưu các hồ sơ mới.

2. Xóa hồ sơ quá tải

Hồ sơ quá tải sẽ chỉ được xóa tự động sau khi màn hình chỉ thị hoàn thành hiệu chỉnh

3 Xem hồ sơ quá tải

Xem Bảng 7-1-1

Bước	Thao tác	Nội dung hiển thị	Lưu ý
1	Nhấn [Set]	hiển thị trạng thái cân	
2	Nhấn [6] [6] Nhấn [Input]	[P 00] [P 66]	Nhập mật khẩu “66” để xem hồ sơ quá tải
3	Nhấn [Input] Nhấn [Input] Nhấn [Input] Nhấn [Input]	[no 1] [d ** ** **] [t ** ** **] [0 ** ** **]	Hồ sơ quá tải nhóm đầu tiên Hiển thị ngày Hiển thị thời gian Hiển thị trọng lượng quá tải thực tế
4	Nhấn [Input] Nhấn [Input] Nhấn [Input] Nhấn [Input]	[no 2] [d ** ** **] [t ** ** **] [0 ** ** **]	Hồ sơ quá tải nhóm đầu tiên Hiển thị ngày Hiển thị thời gian Hiển thị trọng lượng quá tải thực tế
	. . .	. . .	. . .
5		[End] Quay trở lại hiển thị cân	Kết thúc

4. In hồ sơ quá tải

In [Set] và nhập mật khẩu “67” để in các hồ sơ quá tải.

Phụ lục: Màn hình chỉ thị thông tin diễn giải kí hiệu

I. Thông tin kí hiệu thường gặp:

1. ..... có nghĩa là: Hãy đợi, màn hình chỉ thị đang tiến hành tính toán nội bộ. Đừng thực hiện bất kỳ hoạt động nào ngay lúc này.
2. Pmt / LoAd có nghĩa là: Hãy chờ đợi một lát; dữ liệu được truyền giữa các màn hình chỉ thị và máy in.
3. có nghĩa là: dữ liệu lưu. Nó sẽ được hiển thị dưới hai giây để đưa ra gợi ý cho người điều hành.

II. Lỗi thông tin hoạt động gợi ý:

1. Err 03 có nghĩa là: cảnh báo quá tải, tất cả hoặc một phần của tải trọng phải được dỡ ngay
2. Err 08 có nghĩa là: Không có hồ sơ phù hợp nào được tìm thấy hay điều kiện yêu cầu là sai,
3. Err 10 có nghĩa là: số lượng xe lưu hơn 1000.
4. Err 11 có nghĩa là: Số lượng cảm biến tải trọng thiết lập không phù hợp với số lượng kết nối thực tế; lỗi cảm biến tải trọng hoặc trùng lặp địa chỉ.
5. Err 12 có nghĩa là: điều chỉnh khác biệt góc không thể được tiến hành khi số lượng tải cảm biến tải trọng chỉ có một.
6. Err 13 có nghĩa là: vị trí góc nhấn không thể được nhận ra và địa chỉ của nó không thể được thiết lập.
7. Err 14 có nghĩa là: Tải trọng được tải lên quá nhẹ. Không thực hiện được điều chỉnh khác biệt góc
8. Err 15 có nghĩa là: Lỗi số serie của tham số được chọn,
9. Err 17 có nghĩa là: Tham số thiết lập không đáp ứng được yêu cầu, xin vui lòng thiết lập lại
10. Err 19 có nghĩa là: In ấn không thể được thực hiện được vì tải trọng có giá trị = 0 hoặc âm không ổn định cân hoặc chưa hoàn thành điều kiện thiết lập lại về 0
11. Err 28 có nghĩa là: Khi ngày in sớm hơn ngày được lưu trong hồ sơ, xin vui lòng thiết lập lại ngày và xóa tất cả các hồ sơ

IV. Lỗi kết nối thông tin gợi ý:

1. Err P có nghĩa là: lỗi kết nối Máy in hoặc lỗi máy in. Nhấn phím bất kỳ để thoát ra và tái kết nối máy in hoặc thay thế máy in khác.
2. Err ** có nghĩa là: cảm biến tải trọng kỹ thuật số với địa chỉ "**" không truyền được tín hiệu

(1) Nếu đây là một thang cân sử dụng, chúng ta có thể đánh giá liệu kết nối không thực hiện được hoặc các giao diện truyền thông của cảm biến tải trọng bị hư hỏng.

(2) Nếu đây là do thang cân thì không cần gỡ lỗi, bạn có thể kiểm tra theo trình tự sau đây

a. Kiểm tra cẩn thận liệu dây kết nối của cảm biến tải trọng được kết nối đúng.

b. Kiểm tra xem địa chỉ của cảm biến tải trọng là đúng thì không cần lập lại.

c. Vui lòng thiết lập lại số lượng các cảm biến tải trọng

3. Err ** có nghĩa là: Giao thức của cảm biến tải trọng kỹ thuật số với địa chỉ "**" không tương thích
4. Err 05 có nghĩa là: CPU bị hư hại, xin vui lòng gửi lại cho nhà sản xuất để bảo dưỡng
5. Err tJ có nghĩa là: không tự động điều chỉnh được khác biệt góc; tất cả các tham số khác biệt góc đã được khởi tạo là "100000".

V. Lỗi linh kiện và xử lý sự cố thông tin gợi ý:

1. Err 18 có nghĩa là: Bàn phím bị lỗi. Điều này sẽ được hiển thị trong vòng 10 giây trước khi đi tới trang hiển thị cân. Bàn phím được thay thế,
2. Err 20 có nghĩa là: một phần của dữ liệu trong bộ nhớ RAM đã bị mất. Cắm ổ cắm chuẩn vào màn hình chỉ thị và khởi động lại để tự kiểm tra. Sau đó, mà không tìm thấy sự xuất hiện của Err 20, các ổ cắm hiệu chuẩn có thể rút ra .
3. Err 21 có nghĩa là: bộ nhớ RAM và dữ liệu E^2PROM hiệu chuẩn đều bị mất dữ liệu. Hãy cắm ổ cắm chuẩn, nhập lại dữ liệu hiệu chuẩn ban đầu và khởi động lại các màn hình chỉ thị hoặc thực hiện hiệu chỉnh một lần nữa.
4. Err 22 có nghĩa là: RAM bị phá hủy; hãy thay thế và sau đó tiến hành hiệu chỉnh một lần nữa

5. Err 23 có nghĩa là: E2PROM bị phá hủy; hãy thay thế nó bằng một chip mới, nhập lại bản gốc dữ liệu hiệu chuẩn và sau đó khởi động lại màn hình chỉ thị hoặc thực hiện hiệu chỉnh một lần nữa.

VI. Các thông tin gợi ý khác:

1. Err 25 có nghĩa là: phần mềm sao chép bất hợp pháp hoặc E^2PROM bị phá hủy.

2. Ctnu 0 Có nghĩa là: trong Bước 8 hoặc 9 trong quá trình hiệu chỉnh, nếu màn hình chỉ thị không thể thu thập dữ liệu mà xem là ổn định trong vòng 25 giây, các lỗi thông tin sẽ được hiển thị. Người điều hành bây giờ có thể nhập 0, 1 hoặc 2. Chức năng như sau:
   Nhập 0: (Hủy bỏ) thông báo màn hình chỉ thị không tiếp tục thực hiện bước này nhưng sẽ đi tới bước tiếp theo;
   Nhập 1: (Thử lại) thông báo màn hình chỉ thị thử một lần nữa
   Nhập 2: (bỏ qua) thông báo màn hình chỉ thị mà các dữ liệu không ổn định vẫn còn hữu ích.

Địa chỉ: Số 4059, Đường Shangnan, Pudong New Area, Thượng Hải

Số điện thoại trực tiếp của Phòng kinh doanh: (021) 58863788 50840546 50842579 58411284 50842876 50840434 58862570 50823184 58491310 50824201 50824202 50824203 50826040 50826041 50826042 50826043

Điện thoại tổng đài: (021) 50842212 50840671 50840806 50828802 50828550

Điện thoại phụ của Phòng kinh doanh: 821, 822

Điện thoại dịch vụ sau bán hàng: (021) 64115021 64115023 64115024

Điện thoại khiếu nại: (021) 50825521

Fax: (021) 58860003 50824207 (Bán hàng)

Mã bưu điện: 200124

Website: http://www.yaohua.cc

Email: sales@yaohua.com.cn