

# لیزرماتیک با سیستم کن

## دستور عمل



Text- und Grafikeil dieser Bedienungsanleitung wurden mit besonderer Sorgfalt bearbeitet. Für möglicherweise trotzdem vorhandene Fehler und deren Auswirkungen kann jedoch keine Haftung übernommen werden.

Hinweise bezüglich der Gestaltung und eventuell vorhandener Fehler teilen Sie bitte Ihrem Fachhändler mit. Wir werden sinnvolle Anregungen und Verbesserungsvorschläge gerne aufgreifen und umsetzen.

Einige Firmen- und Markennamen sowie Produktbezeichnungen unterliegen marken-, patent- oder warenzeichen-rechtlichem Schutz.

Alle Rechte vorbehalten. Ohne ausdrückliche schriftliche Erlaubnis der Firma MOBA darf kein Teil dieser Unterlagen für irgendwelche Zwecke vervielfältigt oder übertragen werden, unabhängig davon, auf welche Art und Weise oder mit welchen Mitteln dies geschieht.

Artikel-Nr.: XX-XX-XXXXX

Stand: 07.2007

**MOBA®**  
MOBILE AUTOMATION

**MOBA**

Mobile Automation AG  
Kapellenstr. 15  
D-65555 Limburg

Internet: [www.moba.de](http://www.moba.de)

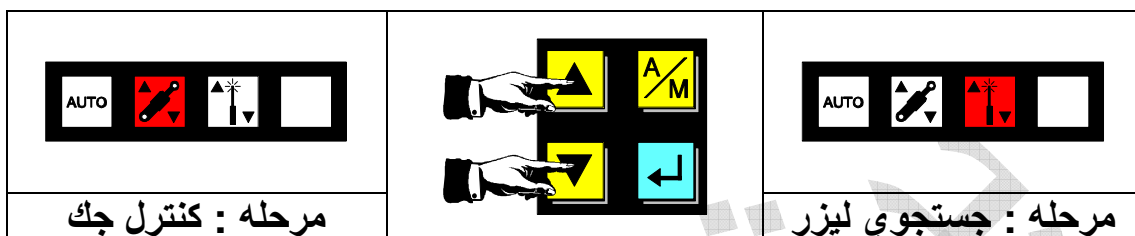
ترجمه و تحرير اپسن اپليکاسيون و سنسور المان

**APSEN**  
APPLIKATION & SENSOR

ApSen Applikation & Sensor  
Dehlinger Weg 5  
57627 Hachenburg

Internet: [www.apsen.de](http://www.apsen.de)

با فشار دادن هم زمان دو دکمه بالا و پائین می توان بین مرحله های کنترل جکهای ماشین و جستجوی پرتوی لیزر تغییر موقعیت داد و چراغ مربوط به مرحله کاری نیز موقعیت دستگاه را نشان می دهد.



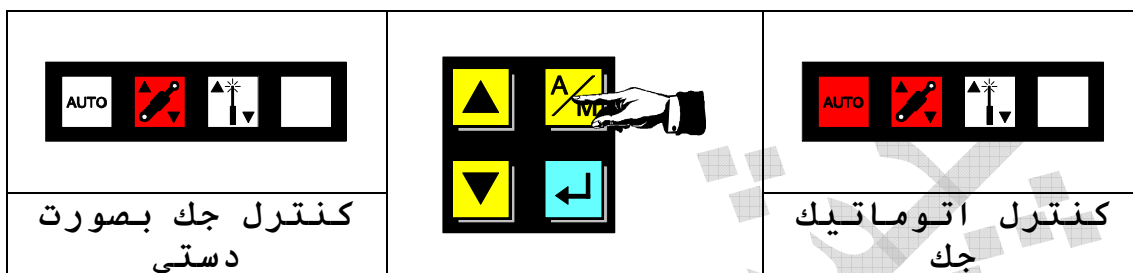
### مرحله کنترل جک

در این مرحله می توان :  
 جکهای ماشین را می شود بالا و پائین برد و به صورت دلخواه تنظیم کرد . با تغییر موقعیت لیزر ماتیك به موقعیت اتوماتيك کنترل جکها را به لیزر ماتیك سپرد. در این صورت اگر ماشین حرکت بکند و موقعیت لیزر تغییر بنماید ، جکها به صورت اتوماتيك تغییر موقعیت میدهند که اختلاف موقعیت لیزر را تسحیح نماید.

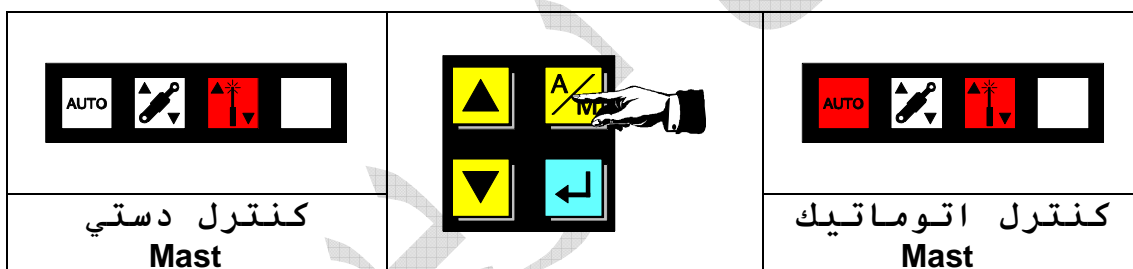
### مرحله جستجوی لیزر ( Survey )

این مرحله جهت پیدا کردن پرتو لیزر میباشد.  
 در بعضی از مواقع برای عبور از موانع یا باید Mast تغییر موقعیت بدهد یا جکها توسط راننده بالا و پائین می شوند بطوری که گیرنده لیزر پرتوی لیزر را گم می کند و روی Display کلمه LAS و OUT مشاهده میشود.

در مرحله مختلف کاري مي توان توسط دکمه A/M بين موقعيت هاي کاري دستي ( Manuel ) و اتوماتيك ( Automatic ) تغيير موقعيت داد. در موقعيت اتوماتيك چراغ AUTO روي دستگاه روشن مي شود و در صورت خاموش بودن اين Diod دستگاه در موقعيت دستي قرار دارد.



و يا



## موقعیت دستی (Manuel)

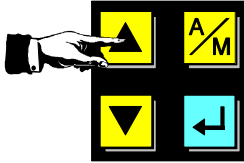
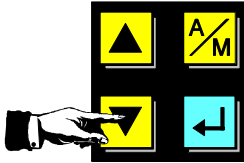

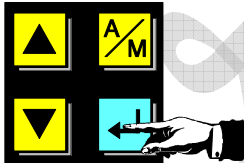
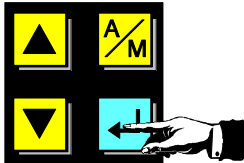


در این موقعیت و با در نظر گرفتن این که در چه مرحله کاری دستگاه می باشد ، می توان جک و یا Mast را به صورت دستی بالا و پایین برد.


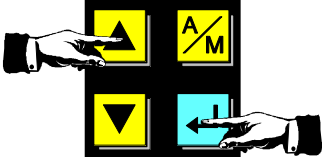
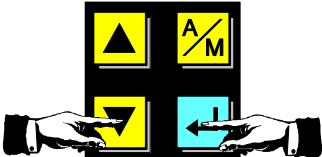
## موقعیت اتوماتیک

در این مرحله تغییر ارتفاع Mast و یا جک به عهده لیزر ماتیکی می باشد و در مرحله کاری کنترل جک با فشار دادن دکمه بالا و پایین و تغییر داد روی نمایانگر ( Display ) جکها تغییر طولی خواهند داشت و بدین وسیله تغییرات نمایانگر را به وضعیت ماشین تطبیق میدهد.

## مرحله کنترل جك موقعیت دستی (Manuel)

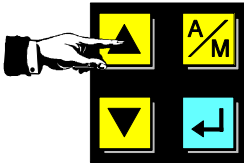
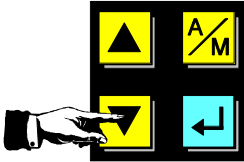

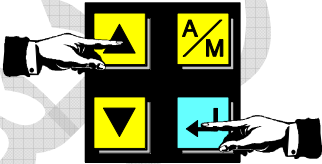
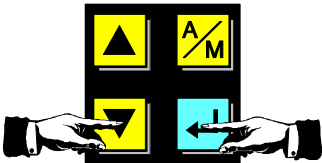
نمایانگر (Display) در این موقعیت عددی را نشان می دهد که این عدد ارتفاع Mast در حال حاضر می باشد.

	 <p>اگر دکمه فلش به طرف بالا را فشار دهید ، جك باز خواهد شد.</p>
	 <p>اگر دکمه فلش به طرف پایین را فشار دهید ، جك بسته خواهد شد .</p>
	 <p>اگر پرتوی لیزر روی گیرنده لیزر در قسمت میانی نباشد می توان با فشار دادن دکمه Return سیستم اتوماتیک Mast جهت حرکت دادن Mast برای گرفتن پرتوی لیزر در قسمت میانی گیرنده فعال کرد. بعد از تنظیم ارتفاع Mast عدد روی نمایانگر به عنوان ارتفاع مورد نظر برای کار ثابت می شود .</p> <p>اگر گیرنده لیزر پرتوی لیزر را دریافت نماید ، این دکمه در این موقعیت هیچ کاری انجام نمی دهد.</p>
	 <p>جهت نشان دادن عدد "0,0" به جای عددی که در نمایانگر نشان داده می شود باید دکمه Return را به صورت فشار دادن نگاه داشت تا کلمه "SET" و بعد از آن عدد "0,0" نشان داده شود.</p> <p>توجه : فقط در صورت استفاده از گیرنده ال اس ۳۰۰۰</p> <div style="text-align: center;">  <span style="font-size: 2em; margin: 0 10px;">→</span>  </div>

	 <p>اگر در این موقعیت دو دکمه Return و فلش بطرف بالا با هم فشار داده شود ، عدد روی نمایانگر بزرگتر می شود .</p>
	 <p>اگر در این موقعیت دو دکمه Return و فلش بطرف پایین با هم فشار داده شود ، عدد روی نمایانگر کوچکتر می شود .</p>

## مرحله کنترل جك موقعیت اتوماتيك

نمایانگر عددي را نشان مي دهد که ارتفاع مورد نظر براي کار میباشد .

	 <p>با فشار دادن دکمه فلش بطرف بالا ، عددي که نشان دهنده ارتفاع کاري مورد نظر میباشد نیز بزرگتر میشود ، و لیزر ماتيک بلافاصله اقدام به تغيير ارتفاع جك مي نمايد .</p>
	 <p>با فشار دادن دکمه فلش بطرف پايين ، عددي که نشان دهنده ارتفاع کاري مورد نظر میباشد نیز کوچکتر میشود ، و لیزر ماتيک بلافاصله اقدام به تغيير ارتفاع جك مي نمايد .</p>
	 <p>اگر دکمه Return را فشار داده و آن را بصورت فشار داده نگاه دارید ، سپس دکمه فلش بطرف بالا را فشار دهید ، براي مدت زمان کوتاهی کلمه “SET” را نمایانگر نشان داده و سپس عدد روي نمایانگر بزرگتر میشود بدون اینکه جك باز و بسته شود. این کار جهت تغيير عددي است که بر روي نمایانگر نشان داده مي شود.</p>
	 <p>اگر دکمه Return را فشار داده و آن را بصورت فشار داده نگاه دارید ، سپس دکمه فلش بطرف پايين را فشار دهید ، براي مدت زمان کوتاهی کلمه “SET” را نمایانگر نشان داده و سپس عدد روي نمایانگر کوچکتر میشود بدون اینکه جك باز و بسته شود. این کار جهت تغيير عددي است که بر روي نمایانگر نشان داده مي شود.</p>

## مرحله جستجوی لیزر ( Survey ) : جستجوی لیزر در موقعیت دستی ( Manuel )

نمایانگر عدد اندازه گیری شده توسط Mast را نشان میدهد.

	<p>تا زمانی که دکمه بالا را فشار دهید ، Mast به طرف بالا حرکت خواهد کرد . ( Max . تا بالاترین حد مجاز باز شدن "POL/End" ) .</p> <p>گیرنده لیزر را با استفاده از علامتهای موجود روی آن طوری قرار دهید که پرتو لیزر دقیقاً قسمت میانی آن را هدف قرار دهد .</p> 
	<p>تا زمانی که دکمه پایین را فشار دهید ، Mast به طرف پایین حرکت خواهد کرد . ( Max . تا پایین ترین حد مجاز بسته شده "POL/End" ) .</p> <p>گیرنده لیزر را با استفاده از علامتهای موجود روی آن طوری قرار دهید که پرتوی لیزر دقیقاً قسمت میانی آن را هدف قرار دهد .</p> 
	<p>گیرنده لیزر روی Mast طوری قرار گرفته که پرتوی لیزر نقطه میانی آن را هدف قرار میدهد ، با فشار دادن دکمه Return و نگاه داشتن آن به این حالت بعد از اینکه کلمه "SET" برای مدت کوتاهی روی نمایانگر رویت شد، میتوان عدد روی نمایانگر را به عدد صفر "0,0" تبدیل کرد .</p> <p>توجه : فقط در صورت استفاده از گیرنده ال اس ۳۰۰۰</p> 

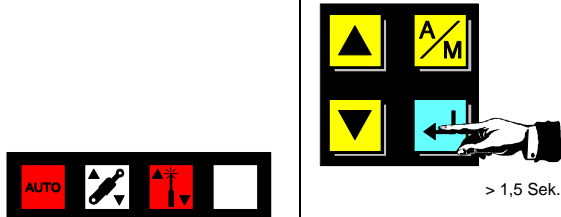
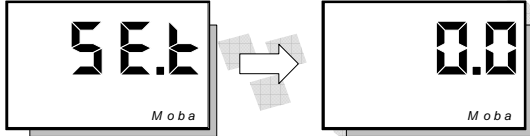
## جستجوی لیزر در موقعیت اتوماتیک

نمایانگر عدد اندازه گیری شده توسط Mast را نشان میدهد

	<p>با فشار دادن دکمه به طرف بالا Mast شروع به حرکت در این جهت می نماید . اگر در طول حرکت در این جهت پرتوی لیزر روی گیرنده بتابد، Mast موقعیت خود را طوری تطبیق میدهد که پرتو دقیقاً نقطه میانی گیرنده لیزر را هدف قرار دهد. اگر گیرنده لیزر پرتوی از فرستنده لیزر دریافت نکند و Mast به آخرین حد مجاز باز شدن خود برسد ، جهت حرکت خود را به طرف پایین تغییر خواهد داد. جهت حرکت Mast در این موقعیت با فشار دادن دکمه فلش بطرف پایین به جهت مقابل قابل تغییر میباشد.</p>
	<p>با فشار دادن دکمه به طرف پایین Mast شروع به حرکت در این جهت می نماید . اگر در طول حرکت در این جهت پرتوی لیزر روی گیرنده بتابد، Mast موقعیت خود را طوری تطبیق میدهد که پرتو دقیقاً نقطه میانی گیرنده لیزر را هدف قرار دهد. اگر گیرنده لیزر پرتوی از فرستنده لیزر دریافت نکند و Mast به آخرین حد مجاز باز شدن خود برسد ، جهت حرکت خود را به طرف بالا تغییر خواهد داد. جهت حرکت Mast در این موقعیت با فشار دادن دکمه فلش بطرف بالا به جهت مقابل قابل تغییر میباشد.</p>

گیرنده لیزر روی Mast طوری قرار گرفته که پرتوی لیزر نقطه میانی آن را هدف قرار میدهد، با فشار دادن دکمه Return و نگاه داشتن آن به این حالت بعد از این که کلمه "Set" برای مدت کوتاهی روی نمایانگر رویت شد، میتوان عدد روی نمایانگر را به عدد صفر "0,0" تبدیل کرد.

**توجه:** فقط در صورت استفاده از گیرنده ال اس ۳۰۰۰

### اندازه ارتفاع : ( Survey )

این مرحله جهت اندازه گیری پستی و بلندی زمین مورد نظر انجام میشود. برای این کار باید Scraper و Leveler به حالت Transport (تیغه ی دستگاه بالا برده شود که بتواند سطح زمین را بدون اثابت به بلندی ها عبور نماید) باشد. قسمتی از میدان کاری که ارتفاعی مناسب و مورد نظر را دارد به عنوان مقیاس در نظر گرفته می شود. سپس گیرنده ی لیزر روی Mast طوری تنظیم میشود که نقطه ی میانی آن پرتوی لیزر را دریافت نماید. با فشار دادن دکمه Return و نگاه داشتن آن عددی که روی نمایانگر نشان داده میشود را به صفر "0,0" تبدیل نموده و دستگاه در حالت جستجوی Mast در حالت اتوماتیک شروع به حرکت می نماید.

تغییرات ارتفاع را میتوان روی نمایانگر ملاحظه نمود.