

# 雙面動平衡校正儀

## 操作使用手冊



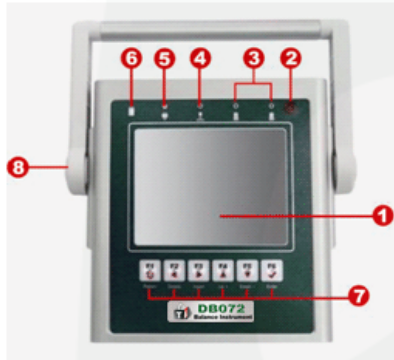
# 目 錄

- 一. 產品、架設功能說明-----P.3~P.4
- 二. 故障排除-----P.4
- 三. 系統設定-----P.5
- 四. 轉子動平衡操作流程-----P.6~P.7
- 五. 平衡計算功能-----P.8
- 六. 三塊動平衡操作流程-----P.9
- 七. 振動監測-----P.10
- 八. 儲存及載入檔案，鍵盤操作-----P.11
- 九. 提示訊息說明-----P.12
- 十. 校正報告使用說明(Report)-----P.13~P.14

## DB072 使用手冊 產品功能說明

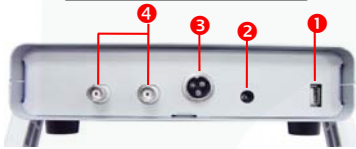
- 注意事項**
- 電源供應器輸入電壓為AC100~240V,使用時可以對鋰電池充電,充電時間 8~10小時,可使用6小時.
  - 請勿使用未經本公司測試認可的變壓器,以免造成充電鋰電池損壞及量測值的誤差.
  - 使用本系統任何一種量測功能前務必先架設光學轉速感測計及振動加速規感測器.
  - 裝卸USB記憶卡時請務必將機器電源關閉,電源未關閉將造成系統資料流失或損壞.
  - 請使用本公司所提供的 USB記憶卡,以確保資料儲存之正確與存取的相容性.

### 面版名稱功能說明



| 名稱          | 說明                       |
|-------------|--------------------------|
| 1. 觸控式螢幕    | 直接按壓輸入                   |
| 2. 電源主開關    | 開啟或關閉電源主開關               |
| 3. 振動感測器指示燈 | 燈亮表示已接上振動感測器,且功能正常.      |
| 4. 光學感測器指示燈 | 此燈號與光學感測器同步可亮滅.          |
| 5. 電源指示燈    | 燈亮表示已接上電源供應器供應電量         |
| 6. USB隨身碟圖示 | 隨身碟插槽指示處                 |
| 7. 功能鍵      | 返回 /左移/右移/上(增加)/下(減少)/確認 |
| 8. 提把       | 可調式提把                    |

### 頂部接頭功能說明



| 名稱           | 說明        |
|--------------|-----------|
| 1. USB記憶卡插槽  | 供USB記憶卡使用 |
| 2. 外部電源輸入接頭  | 供電源供應器使用  |
| 3. 光學感測器輸入接頭 | 供光學感測器使用  |
| 4. 振動感測器輸入接頭 | 供振動感測器使用  |

### 功能規格表

| 功能     | 規格                                         |
|--------|--------------------------------------------|
| 量測範圍   | 加速度(G) : 0.0001~25G                        |
|        | 速度(mm/s) : 0.01~1,300mm/s                  |
|        | 位移(μm) : 0.01~6,000 μm (@1800 rpm)         |
| 量測精度   | 0.1mg , 0.01mm/s , 0.01 μm (@1800 rpm)     |
| 量測相角精度 | 0.1°                                       |
| 量測轉速範圍 | 100~60,000 rpm                             |
| 振動量測單位 | 加速度(G) : 0-P /速度(mm/s) : 0-P /位移(μm) : P-P |
| 轉速感測方式 | 光纖感測器                                      |
| 轉速感測距離 | 6cm                                        |
| 振動感測器  | 加速規100mV/g                                 |
| 中央處理器  | Vortex 300MHz (32位元高速處理器)                  |
| 顯示器    | 320x240 dot液晶顯示器 / LED高亮度背光 / 觸控式          |
| 工作溫度   | 0°C ~ 40°C                                 |
| 消耗功率   | 7W                                         |
| 蓄電池    | 可充電鋰電池                                     |
| 電源     | 100~240VAC Adaptor 50/60Hz                 |
| 主機尺寸   | 210 x 190 x 45 (mm)                        |
| 主機重量   | 1.2kg                                      |
| 儲存介面   | USB記憶卡                                     |

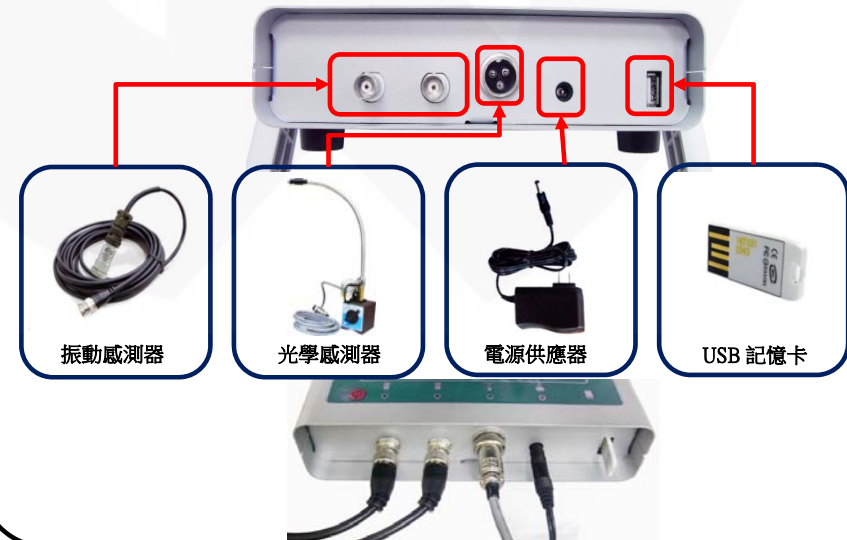
### 腳架角度調整



同時按下兩邊的釋放鈕  
可進行腳架角度調整.



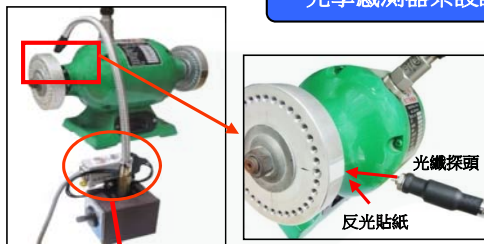
### 接線示意圖





# DB072 使用手冊 產品架設及功能說明

## 光學感測器架設說明



架設光學感測器：請將光纖探頭射出的紅光對向反光片，距離6 cm內並用手轉動轉子，當紅光投射於反光片上時，感測器上紅色LED亮，綠色LED滅，當紅光投射於其它部份時，感測器上紅色LED滅，綠色LED亮，轉子轉一圈，紅綠LED 只可亮滅一次，可調整光纖探頭與轉子間的距離或調整光學放大器上的靈敏度旋鈕，來達到最佳的反應狀態。

|    |    |      |
|----|----|------|
| 紅燈 | 綠燈 | 狀態   |
| 亮  | 滅  | 有反射光 |
| 滅  | 亮  | 無反射光 |

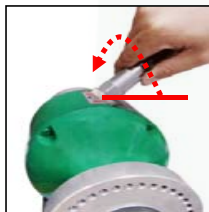
調整靈敏度

## 振動感測器頻道與平衡面

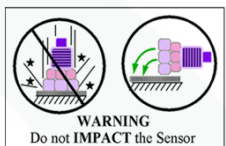


CH1感測器對應平衡面一  
CH2感測器對應平衡面二  
單面平衡時請將振動感測器接於CH1接頭上

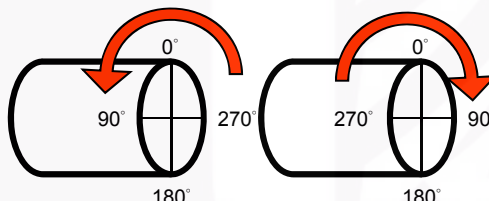
## 振動感測器架設說明



架設振動感測器：請將振動感測器吸附於轉子軸承附近，振動感測器是以磁座為固定方式，應由側面外緣接觸後再扶正，避免撞擊過載，以延長其壽命。



## 平衡角度計算方式



所有平衡角度的計算方式，皆與轉子旋轉方向一致如圖例上，箭頭方向為轉子的轉動方向，角度計算由0°沿轉向增加至90°,180°,270°回到0°。

## 電源開/關說明



開機：按壓電源不放一秒後即啟動電源



關機：按壓電源不放二秒後即關閉電源

## 主要功能說明

三塊動平衡：用於轉子上配有三塊平衡滑塊，進行動平衡校正。

轉子動平衡：對長(厚)轉子或短(薄)轉子進行雙面或單面動平衡校正。



系統設定：設定日期/時間，振動感測器靈敏度，觸控螢幕校正，電力顯示。

振動監測：依所設定的時間間隔，定時的將量測的振動量及相角記錄於指定檔案中。

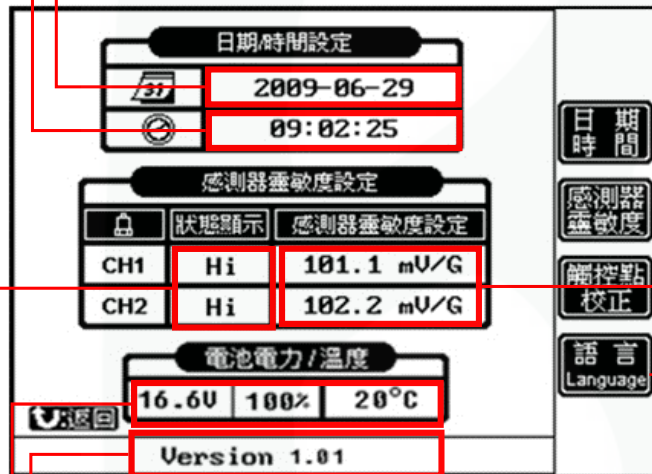
## 故障排除

| 異常狀況       | 原因            | 對策         |
|------------|---------------|------------|
| 開啟電源後無顯示畫面 | 電源接頭未接妥       | 檢查電源接線     |
|            | 電源供應器故障       | 更換新品       |
|            | 電源電壓錯誤        | 請依規格使用正確電壓 |
| 無法量測       | 轉速感測器接頭未接妥    | 拆下後重新接上    |
|            | 轉速感測器鬆脫       | 檢查並確實鎖緊    |
|            | 轉速感測器故障       | 送回原廠檢修     |
| 量測振動值不對    | 振動感測器接頭未接妥    | 拆下後重新接上    |
|            | 振動感測器鬆脫       | 檢查並確實鎖緊    |
|            | 振動感測器信號線開路或短路 | 送回原廠檢修     |
|            | 振動感測器故障       | 送回原廠檢修     |

主要功能說明

系統時間:時/分/秒

系統日期:年/月/日



程式版本:顯示系統軟體版本

系統電力/溫度: 電池電壓及  
剩餘容量/溫度

感測器狀態:OK正常,Hi/Lo不正常

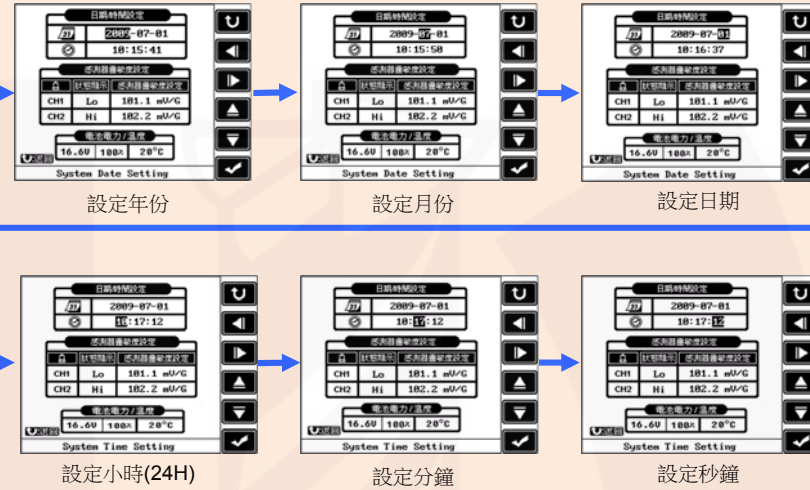
感測器靈敏度:目前設定靈敏度值

語言切換:中文/英文

設定時間/日期



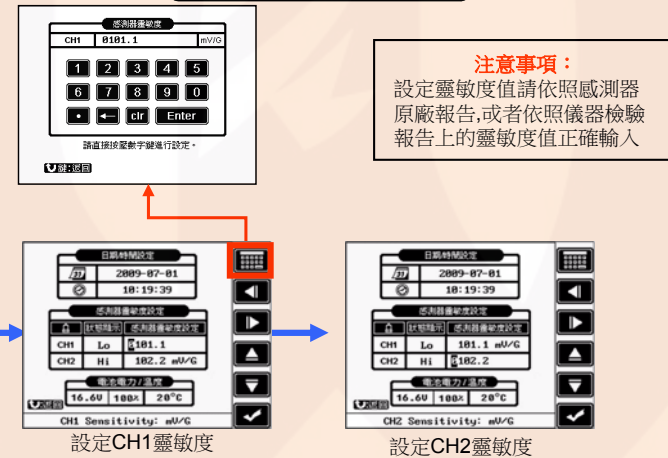
- 返回
- 向左一欄
- 向右一欄
- 數值增加
- 數值減少
- 完成



設定感測器靈敏度



- 觸控鍵盤
- 向左一位
- 向右一位
- 數值增加
- 數值減少
- 完成



觸控螢幕校正



請觸控螢幕上的指示圓點進行校正。



校正失敗:  
按F6鍵重新校正  
按F1鍵放棄校正

如校正成功將自動  
返回系統設定畫面,  
否則將出現校正失敗  
對話框。

### 轉子動平衡

系統設定

**單面動平衡**  
適用於短(薄)轉子  
適用條件:  $\frac{d}{L} \geq 5$

**續做動平衡**  
從記憶體載入資料以接續動平衡校正。

**雙面動平衡**  
適用於長(厚)轉子  
適用條件:  $L \geq d$

**前次量測紀錄**  
使用 **U** 鍵可返回目錄

**轉子動平衡選單功能說明:** (請直接觸按螢幕上圖示進入選項)

**單面動平衡:** 適用於短(薄, 直徑大於長度5倍以上)轉子動平衡校正。

**雙面動平衡:** 適用於長(厚, 長度大於直徑)轉子動平衡校正。

**續做動平衡:** 從USB儲存碟載入已存資料, 進行雙面或單面動平衡校正。

**前次量測紀錄:** 從主機記憶碟載入前次儲存資料, 進行單面或雙面動平衡校正。

**系統設定:** 設定日期/時間, 振動感測器靈敏度, 觸控螢幕校正, 電力顯示。

**F1 U** : 按F1鍵可返回系統主畫面。

請輸入轉子重量與試重半徑

試重計算設定

|      |          |
|------|----------|
| 轉子重量 | 10.00 kg |
| 試重半徑 | 100 mm   |
| 轉子轉速 | 6021 rpm |
| 建議試重 | 2.52 克   |

試重

試重半徑

重做

繼續

計算完成

**試重計算:**  
建議試重計算

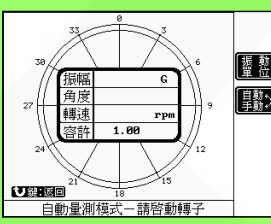
**單面動平衡**

適用於短(薄)轉子

適用條件:  $\frac{d}{L} \geq 5$

於啟動轉子前壓按  
**振動單位:**  
切換量測振動單位  
(G, mm/s,  $\mu$ m)

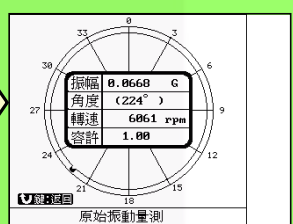
**自動/手動:**  
量測模式切換



**啟動轉子**

**手動模式:**  
按F6鍵確認轉速

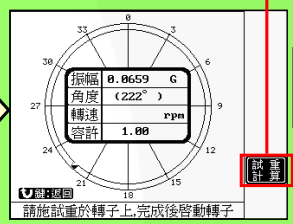
**自動模式:**  
自動確認轉速



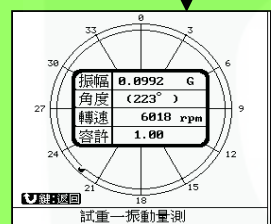
1.量測完成, 停止轉子  
2.加(去)試重於轉子上

**手動模式:**  
按F6鍵完成量測

**自動模式:**  
自動完成量測



啟動轉子



量測完成, 停止轉子

**手動模式:**  
按F6鍵完成量測

**自動模式:**  
自動完成量測

請輸入試重質量與角度

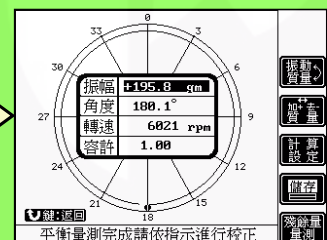
|    |            |
|----|------------|
| 質量 | 0100.000 克 |
| 角度 | 0.0°       |

請輸入試重的重量及擺放角度

加質量: 加一質量於轉子上  
去質量: 從轉子上移除一質量  
復原: 恢復轉子於測試前狀態  
不復原: 維持轉子於測試重後狀態

1.輸入試重質量及  
擺放角度

2.選擇試重方式



平衡量測完成, 請依顯示的質量與角度進行平衡校正

**其它功能:**

- 1.振動/質量: 切換顯示值為振動量或不平衡質量
- 2.加/去質量: 切換角度顯示為加質量或去質量
- 3.計算/設定: 相關平衡方式計算功能及容許值設定
- 4.儲存: 將所做的平衡資料儲存至USB記憶碟上
- 5.殘餘量量測: 繼續進行平衡量測及校正

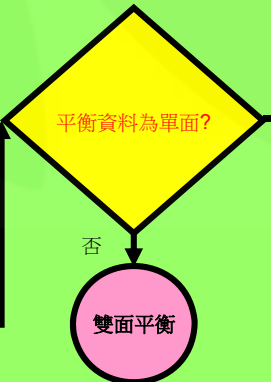
**續做動平衡**  
從記憶體載入資料以接續動平衡校正。

**前次量測紀錄**

BALANCE DATA

|          |          |          |
|----------|----------|----------|
| 02011201 | 09011202 | 09011203 |
| 09041600 | 09051212 | 09051300 |
| 2PLANE   |          |          |

使用方向鍵選擇檔名, 完成按 **Enter** 鍵



檔案名稱 09063001


|   |     |   |   |       |   |   |
|---|-----|---|---|-------|---|---|
| A | B   | C | D | E     | 1 | 6 |
| F | G   | H | I | J     | 2 | 7 |
| K | L   | M | N | O     | 3 | 8 |
| P | Q   | R | S | T     | 4 | 9 |
| U | V   | W | X | Y     | 5 | 0 |
| Z | clr | ← | → | Enter |   |   |

儲存功能

鍵: 返回    鍵: 輸入完成確認



# DB072 使用手冊 轉子動平衡(雙面動平衡)



雙面動平衡  
適用於長(厚)轉子  
 $L \geq d$

於啟動轉子前壓按  
**振動單位:**  
切換量測振動單位  
(G, mm/s,  $\mu$ m)  
**自動/手動:**  
量測模式切換

啟動轉子  
**手動模式:**  
按F6鍵確認轉速  
**自動模式:**  
自動確認轉速

1.量測完成,停止轉子  
2.加(去)試重於轉子  
平面一上  
3.啟動轉子  
**手動模式:**  
按F6鍵完成量測  
**自動模式:**  
自動完成量測

原始振動量測

平面一試重振動量測

1.量測完成,停止轉子  
2.如為試重復原狀態,  
移除或補回平面一試重  
3.加(去)試重於轉子平面二上  
4.啟動轉子  
**手動模式:**  
按F6鍵完成量測  
**自動模式:**  
自動完成量測

量測完成,停止轉子  
**手動模式:**  
按F6鍵完成量測  
**自動模式:**  
自動完成量測

請輸入試重質量與角度

|          |    |           |    |      |
|----------|----|-----------|----|------|
| 平面一-CH-1 | 質量 | 100.000 克 | 角度 | 0.0° |
| 平面二-CH-2 | 質量 | 100.000 克 | 角度 | 0.0° |

加質量: 加一質量於轉子上  
去質量: 從轉子上移去一質量  
復原: 恢復轉子於測試前狀態  
不復原: 維持轉子於測試後狀態

1.輸入平面一試重質量及擺放角度  
2.選擇試重方式:  
加質量: 加質量於轉子上  
去質量: 從轉子上減去質量  
復原: 去除或補回質量,使轉子  
恢復為原始狀態  
不復原: 保留轉子上加上或  
減去的質量

平面二試重振動量測

平衡資料輸入

續做動平衡  
從記憶體載入資料以接續動平衡校正。

前次量測記錄

平衡資料為雙面?

是 → 雙面平衡

否 → 單面平衡

平衡量測完成,請依顯示的質量與角度進行平衡校正

容許值設定

ISO-1940 計算

分量計算

容許值設定

ISO-1940 計算

分量計算

容許值設定

容許值: 1.000

ISO-1940 計算

請輸入轉子質量及試重半徑

|           |          |
|-----------|----------|
| 轉子質量      | 10.00 kg |
| 試重半徑      | 100 mm   |
| ISO1940等級 | G 6.3    |
| 轉子轉速      | 6021 rpm |
| ISO1940質量 | 0.999 克  |

分量計算

請輸入分量角度

|      |        |    |            |
|------|--------|----|------------|
| 分量角1 | 200.0° | 質量 | +127.983 克 |
| 分量角2 | 100.1° | 質量 | +195.770 克 |
| 分量角3 | 150.0° | 質量 | +07.106 克  |

容許值設定

容許值: 1.000

ISO-1940 計算

請輸入轉子總孔數

|      |        |    |            |
|------|--------|----|------------|
| 孔數   | 8      |    |            |
| 角度   | 100.0° | 質量 | +195.590 克 |
| 分量孔位 | 100.1° | 質量 | +195.770 克 |
| 分量孔位 | 225.0° | 質量 | +0.254 克   |

分量計算

請輸入鑽孔直徑及轉子材質

|      |         |
|------|---------|
| 鑽孔直徑 | 6.8 mm  |
| 鑽孔深度 | 0.79 mm |
| 鑽孔直徑 | 6.8 mm  |
| 鑽孔深度 | 0.79 mm |
| 鑽孔直徑 | 6.8 mm  |
| 鑽孔深度 | 0.79 mm |

孔位分配

鑽孔計算

平衡趨勢

- 其它功能:**
- 振動/質量: 切換顯示值為振動量或不平衡質量
  - 加/去質量: 切換角度顯示為加質量或去質量
  - 計算/設定: 相關平衡方式計算功能及容許值設定
  - 儲存: 將所做的平衡資料儲存至USB記憶碟上
  - 殘餘量量測: 繼續進行平衡量測及校正
- 計算/設定功能:**
- 容許值設定: 輸入容許值,以供平衡校正比較,過大時質量以反白顯示.
  - ISO-1940計算: 依據所要求的平衡等級,計算出相對的不平衡容許質量.
  - 分量計算: 輸入兩個指定角度,分別計算出相對的分量質量.
  - 孔位分配: 輸入轉子上的總孔數,自動計算分配相對的孔位與質量.
  - 鑽孔計算: 輸入鑽頭直徑及轉子材質,計算出相對的鑽孔深度(僅去重).
  - 平衡趨勢: 顯示平衡次數對不平衡量的趨勢圖.

**ISO-1940 計算**

請輸入轉子重量及試重半徑  
ISO-1940 計算

|           |        |     |
|-----------|--------|-----|
| 轉子重量      | 100.00 | kg  |
| 試重半徑      | 100    | mm  |
| ISO-940等級 | G 6.3  |     |
| 轉子轉速      | 6021   | rpm |
| ISO-940質量 |        | 克   |

輸入轉子重量(僅轉動部份)

請輸入轉子重量及試重半徑  
ISO-1940 計算

|           |       |     |
|-----------|-------|-----|
| 轉子重量      | 10.00 | kg  |
| 試重半徑      | 100   | mm  |
| ISO-940等級 | G 6.3 |     |
| 轉子轉速      | 6021  | rpm |
| ISO-940質量 |       | 克   |

輸入試重(平衡重量)擺放半徑

ISO-1940 轉子平衡等級表 2/3

| 平衡等級 (G) | 轉子類型-一般轉子                                                                                                                                                                                                   |
|----------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| G6.3     | 處理廠之機器零件<br>商業性之船用主軸齒輪<br>透氣廠齒輪、離心機殼、風扇<br>組合後之航空器汽滑輪軸子<br>飛機、高浦葉輪<br>機械加工刀具及一般機器零件<br>一般馬達零件<br>特殊零件之引擎個別零件<br>特殊零件之發動機螺旋槳、轉向傳動軸<br>粉碎機之零件、農具機具之零件<br>汽車、火車、卡車等之汽油、柴油引擎個<br>別零件<br>特殊零件之六汽缸以上之引擎曲軸轉軸<br>零件 |
| G16      |                                                                                                                                                                                                             |

選取平衡等級(使用上下鍵換頁)

請輸入轉子重量及試重半徑  
ISO-1940 計算

|           |       |     |
|-----------|-------|-----|
| 轉子重量      | 10.00 | kg  |
| 試重半徑      | 100   | mm  |
| ISO-940等級 | G 6.3 |     |
| 轉子轉速      | 6021  | rpm |
| ISO-940質量 | 0.999 | 克   |

計算完成 (0.999 公克)

**更新容許值:**  
將計算的質量填寫入平衡容許值設定

**重新計算:**  
重新輸入轉子重量, 半徑, 平衡等級, 用以計算新質量

**分量計算**

請輸入分量角度  
分量角1範圍 (180 ~ 270°)

| 角度   | 質量             |
|------|----------------|
| 分量角1 | 180.8 克        |
| 不平衡角 | 180.3 +2.851 克 |
| 分量角2 |                |

輸入分量角1.(180~270度範圍內)

請輸入分量角度  
分量角1範圍 (180 ~ 270°)

| 角度   | 質量             |
|------|----------------|
| 分量角1 | 180.8 克        |
| 不平衡角 | 180.3 +2.851 克 |
| 分量角2 | 90.8 克         |

輸入分量角2.(90~180度範圍內)

分量計算完成

**重做:**  
重新分量角1,2 用以計算新質量

**繼續:**  
返回平衡校正

**孔位分配**

請輸入轉子總孔數  
轉向

| 總孔數  | 4 (3-36孔)      |
|------|----------------|
| 角度   | 質量             |
| 分量孔位 | 180.3 +2.851 克 |
| 不平衡角 | 註:第1孔定義為0°     |

輸入轉子總孔數,孔位需平均分配於360度內

請輸入轉子總孔數  
轉向

| 總孔數  | 4 (3-36孔)      |
|------|----------------|
| 角度   | 質量             |
| 分量孔位 | 180.8 +2.851 克 |
| 分量孔位 | 180.3 +2.851 克 |
| 分量孔位 | 270.8 +0.817 克 |
| 不平衡角 | 註:第1孔定義為0°     |

孔位分配計算完成

**重做:**  
重新輸入轉子總孔數, 用以計算新質量

**繼續:**  
返回平衡校正

**鑽孔計算**

鑽孔去重計算

|      |                        |
|------|------------------------|
| 材料密度 | 7.87 g/cm <sup>3</sup> |
| 鑽頭直徑 | 6.0 mm                 |
| 鑽孔深度 | 12.81 mm               |
| 角度   | 8.3°                   |
| 質量   | -2.9 克                 |

選擇轉子材質,若不在選項內請選擇自訂,直接輸入材質密度.

請輸入鑽頭直徑

鑽孔去重計算

|      |                        |
|------|------------------------|
| 材料密度 | 7.87 g/cm <sup>3</sup> |
| 鑽頭直徑 | 6.0 mm                 |
| 鑽孔深度 | 12.81 mm               |
| 角度   | 8.3°                   |
| 質量   | -2.9 克                 |

鑽孔深度計算完成

**重做:**  
重新轉子材值,鑽頭直徑, 用以計算新鑽孔深度

**繼續:**  
返回平衡校正



### 三塊動平衡

**自動量測**  
新做動平衡  
適用於新安裝且未經靜平衡過之物件。  
需將平衡滑塊移至 0°, 120°, 240° 之位置。

**積做動平衡**  
從記憶體載入資料以接續動平衡校正。

**延續靜平衡**  
適用於已經平衡過之物件。  
需輸入平衡塊角度。

**前次量測記錄**  
使用 F1 鍵可返回目錄。

**系統設定**

**三塊動平衡選單功能說明:** (請直接觸按螢幕上圖示進入選項)

**新做動平衡:** 適用於新安裝 且未經靜平衡過之物件。

**積做動平衡:** 從 USB 儲存碟載入已存資料, 接續動平衡校正。

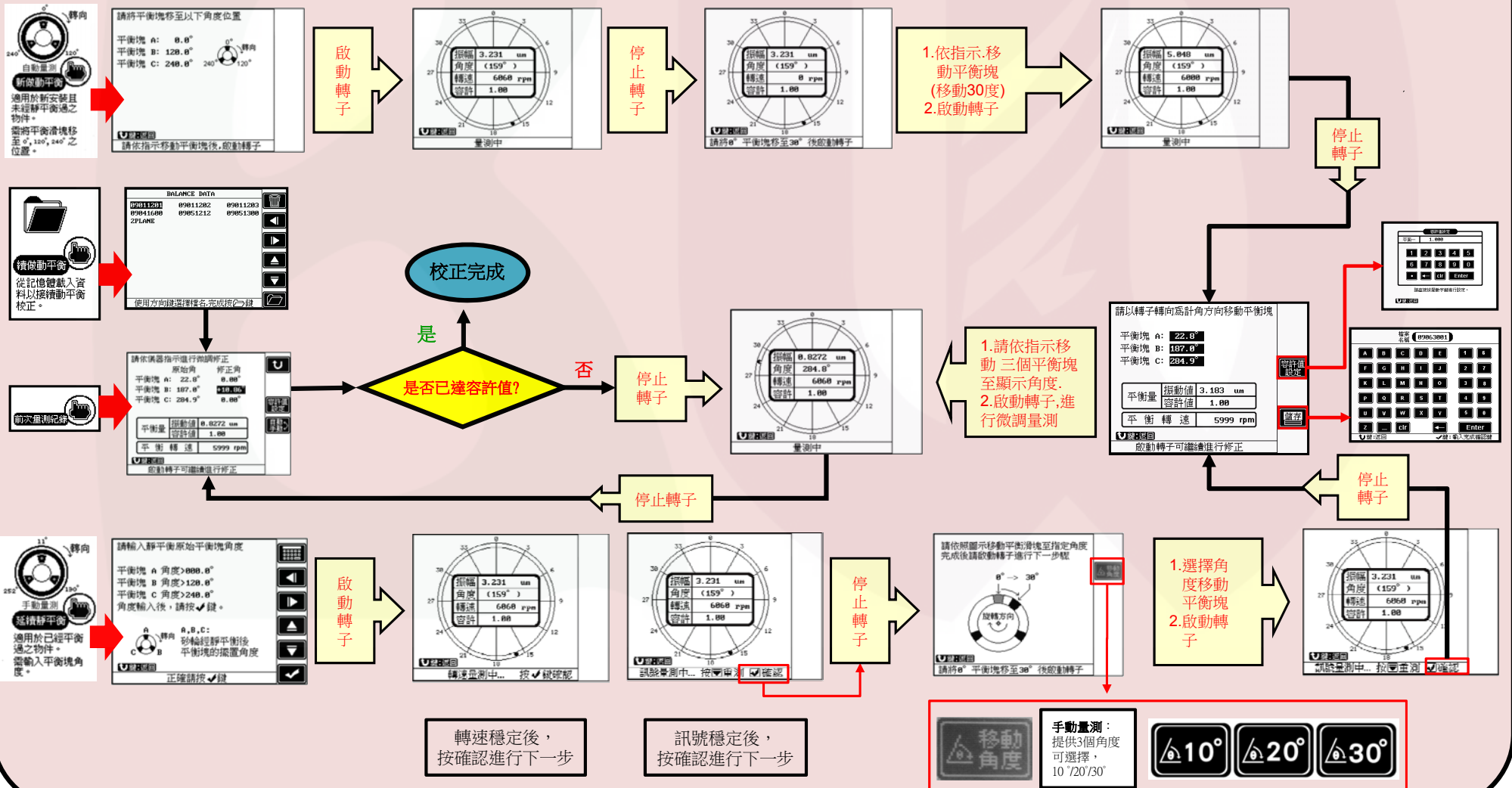
**延續靜平衡:** 適用於已經平衡過之物件。

**前次量測記錄:** 從主機記憶碟載入前次儲存資料, 進行動平衡校正。

**系統設定:** 設定日期/時間、振動感測器靈敏度、觸控螢幕校正、電力顯示。

**F1 U** : 按 F1 鍵可返回系統主畫面。

**注意事項:**  
砂輪緣盤需於旋轉方向(正向或逆向)加刻 360° 角度環(1 度一刻, 10 度一標; 請參右圖), 以利正確快速動平衡校正。

# DB072 使用手冊 振動監測

**監測時間:**(時:分:秒), 最長可設至23:59:59

**量測間隔:**(時:分:秒), 每筆資料量測的間隔時間

**儲存檔名:** 設定資料的儲存檔名

**振動單位:** 設定振動的量測單位, 可設定為加速度 G, 速度 mm/s, 及位移  $\mu\text{m}$

**振動監測設定**

|      |          |
|------|----------|
| 監測時間 | 00:30:00 |
| 量測間隔 | 00:00:30 |
| 儲存檔名 | 09062900 |
| 振動單位 | G        |

[ 鍵: 返回 ]

**振動單位:** 觸壓此鍵可更換量測振動單位, 在加速度 G, 速度 mm/s, 及位移  $\mu\text{m}$  間切換.

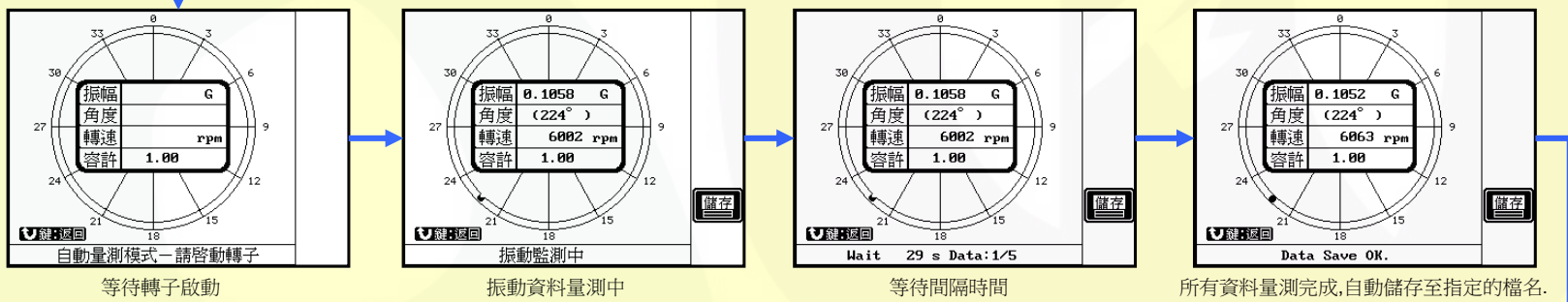
**監測時間:** 總監測時間設定功能

**量測間隔:** 量測間隔時間設定功能

**儲存檔名:** 資料儲存檔名設定功能

**開始監測:**  
依所設定的參數開始進行振動監測

- [↶] 返回
- [←] 向左一欄
- [→] 向右一欄
- [↑] 數值增加
- [↓] 數值減少
- [✓] 完成

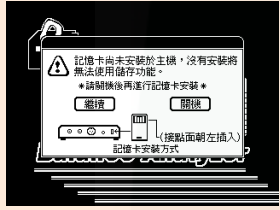


所有量測的資料將被儲存於 USB 記憶卡中, 欲閱覽資料請將記憶卡從儀器取出(需關閉儀器電源) 插於PC的USB卡槽內, 並執行光碟內的 Report 程式, 叫回 USB 記憶卡中儲存的資料檔名. (請參考 Report 使用說明)



# DB072 使用手冊 儲存及載入資料、鍵盤操作

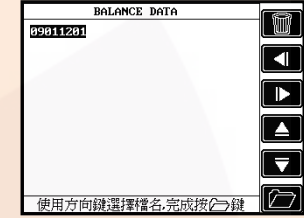
## 儲存



按下儲存功能後，檔案名稱初始會由軟體依照，年\月\日\次數做命名，若自行設定可按下任意鍵或 **clr** 可快速清除初始值



輸入好所需檔案名稱後，按下Enter鍵即可建立檔案。切記檔案名稱不可輸入無效數值例如空白

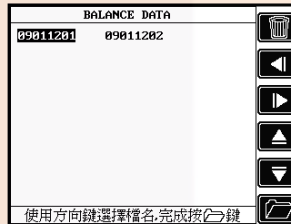


## 載入

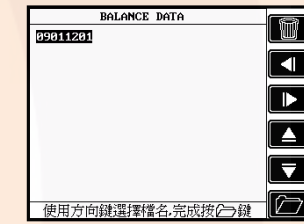
使用儲存及載入檔案功能時需注意：啟動DB072電源時若是未安裝USB記憶卡，會出現警告訊息，若選擇繼續則無法使用儲存與載入檔案的功能



進入續做功能後，可直接利用觸控螢幕或方向鍵選擇檔案，然後按下 **Enter** 鍵開啟檔案




若是想刪除使用不到的檔案，選定檔案再按下 **Del** 鍵即可刪除檔案



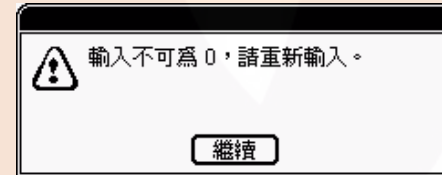
## 觸控鍵盤使用



圖一：

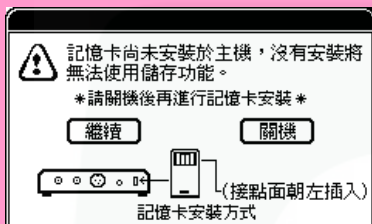


在DB072中常會發現功能鍵中有一個圖形 ，其功能就是輸入數值的鍵盤，在三塊動平衡、轉子動平衡、系統設定都會使用到此功能例如量測頻寬設定、角度輸入、鑽孔數目...等，在DB072中很多輸入數值的情況下可善用此功能。

圖二：



注意當使用鍵盤功能鍵  時，需輸入有效數值，例如圖一當進入系統設定時，按壓感測器靈敏度設定功能鍵  進入圖一，若是輸入非有效數值零，則DB072會顯示圖二警告使用者該使用值非有效數值，所以切記輸入數值時注意是否為有效數值。

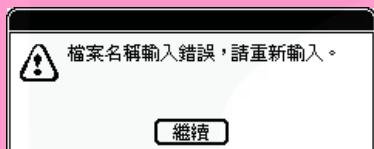


**未偵測到記憶卡:**  
開機時會自動偵測記憶卡狀態是否正常,可能原因有

- 1.未插入記憶卡
- 2.記憶卡損壞
- 3.記憶卡插反

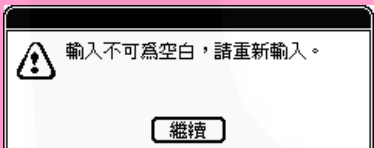
記憶卡未安裝時,按繼續鈕可正常進入系統,除有關資料存取的功能外其餘皆能正常使用.

在完成轉子與三塊動平衡時,平衡資料會自動儲存到系統內建的記憶體上.待記憶卡可正常使用時,請按前次量測記錄功能鈕,叫回上次的平衡資料,再將平衡資料儲存到記憶卡上.

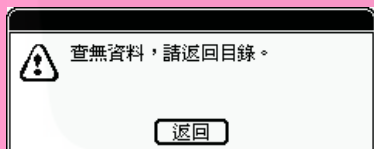


**資料存取:**

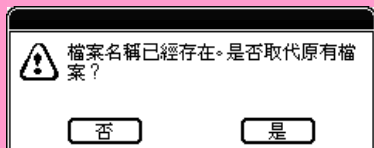
- 1.檔案名稱錯誤,不能有特殊符號,最長為8個字元



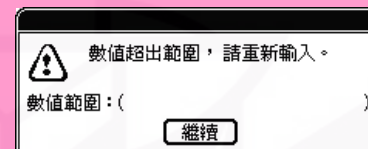
- 2.檔名不可以為空白



- 3.記憶卡內無資料

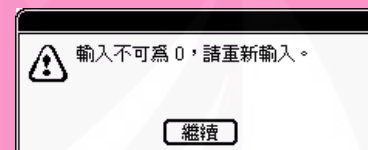


- 4.欲儲存的檔案名稱已經存在記憶卡內

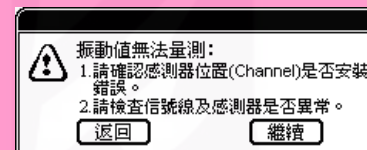


**數值輸入:**

- 1.所輸入的數值超過範圍,可接受的範圍會顯示在警示框內.

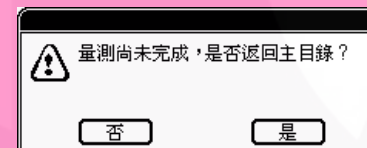


- 2.不接受數值 0.

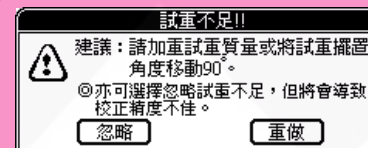


**量測偵測:**

- 1.未偵測到目前量測所對應的感測器:如單面平衡偵測 CH1,雙面平衡則同時偵測 CH1及CH2上的感測器.

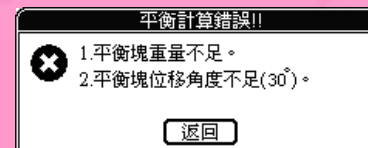


- 2.於量測過程中尚未完成所需的步驟前,若按下返回鍵,則會提示此訊息.



**平衡計算:**

- 1.於轉子動平衡時,所施的試重不足或擺放位置不良,請增加試重質量或將試重移位90度後再重新量測.



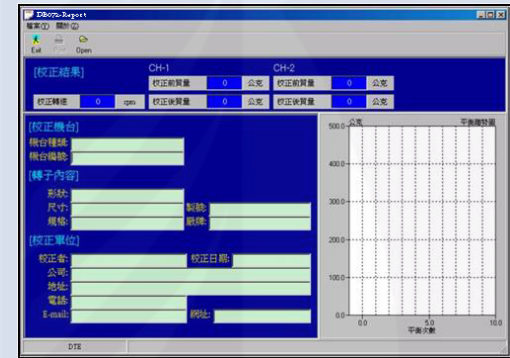
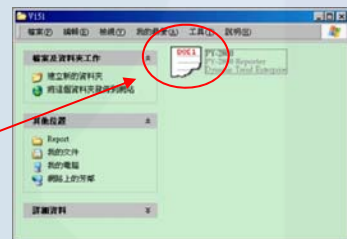
- 2.於三塊動平衡時,平衡塊未依指示移動30度,或移動方向錯誤.請確認後重新量測.若確認無誤,則為平衡塊重量不足,請更換平衡塊.



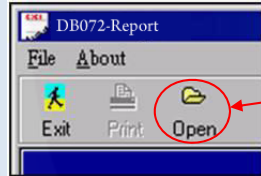
# DB072 使用手冊 Report

1. 關閉DB072電源,
2. 拔出USB記憶卡,插入PC的USB插槽內,
3. 將DB072光碟放入PC的光碟機內.

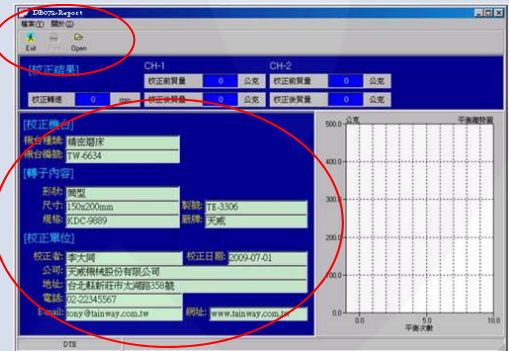
點選 DB072 Report 程式.



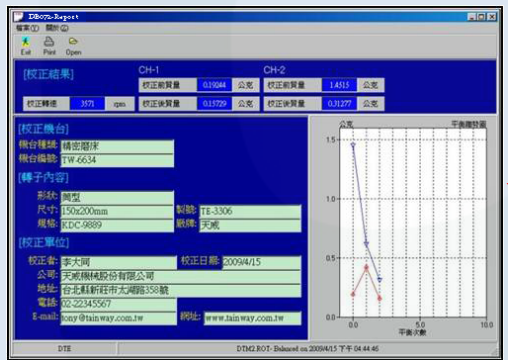
DB072 Report 程式執行後主畫面.



點選 Open 圖鈕, 開啟檔案選項

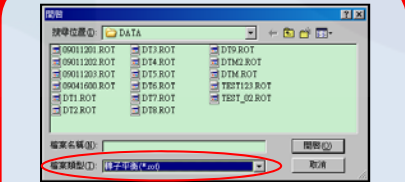


填入轉子,公司等相關資料



轉子平衡資料圖形

資料列印



選擇轉子平衡檔案

# DB072 使用手冊 Report

DB072-Report  
檔案(F) 關於(A)  
Exit Print Open

校正結果

|      | 校正前質量     | 校正後質量      | 校正前質量     | 校正後質量      |
|------|-----------|------------|-----------|------------|
| CH-1 | 0.1924 公克 | 0.15729 公克 | 1.4515 公克 | 0.31277 公克 |

校正轉速: 3571 rpm

[校正機台]  
機台種類: 精密磨床  
機台編號: TW-6634

[轉子內容]  
形狀: 筒型  
尺寸: 150x200mm  
規格: KDC-9889

[校正單位]  
校正者: 李大同  
公司: 天威機械股份有限公司  
地址: 台北縣新莊市太湖路358號  
電話: 02-22345567  
E-mail: tony@tainway.com.tw

DTE DIM2-ROT - Balanced on 2009/4/15 下午 04:44:46

DB072-Report  
File About  
Exit Print Open

點選 Print 圖鈕, 開啟預覽列印



Print Preview

轉子動平衡校正報告

校正機台: TW-6634  
轉子內容: 筒型, 150x200mm, KDC-9889, TE-3306, 天威  
校正單位: 李大同, 天威機械股份有限公司, 台北縣新莊市太湖路358號, 02-22345567, tony@tainway.com.tw

校正轉速: 3571 rpm

| 校正面        | CH-1  | CH-2  |
|------------|-------|-------|
| 校正前質量 (公克) | 0.192 | 1.452 |
| 校正後質量 (公克) | 0.157 | 0.313 |

0% Page 1 of 1

資料預覽列印畫面

列印資料

Print Preview

列印

印表機  
名稱(N): FX DocuPrint 203A  
狀態: 就緒  
類型: FX DocuPrint 203A  
位置: IP\_192.168.0.2  
註解:

列印範圍  
 全部(A)  
 頁(1) 從(1) 到(1)  
 選擇範圍(B)

份數  
份數(C): 1

1 2 3

確定 取消

印表機選擇設定畫面

## 轉子動平衡校正報告

|      |                                                                                                                                                                                                                                      |            |             |
|------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------|-------------|
| 校正機台 | <ul style="list-style-type: none"> <li>機台種類: 精密磨床</li> <li>機台編號: TW-6634</li> </ul>                                                                                                                                                  |            |             |
| 轉子內容 | <ul style="list-style-type: none"> <li>形狀: 筒型</li> <li>尺寸: 150x200mm</li> <li>規格: KDC-9889</li> <li>製號: TE-3306</li> <li>廠牌: 天威</li> </ul>                                                                                           |            |             |
| 校正結果 |                                                                                                                                                                                                                                      | 校正轉速       | 3571 rpm    |
|      |                                                                                                                                                                                                                                      | 校正面        | CH-1 CH-2   |
|      |                                                                                                                                                                                                                                      | 校正前質量 (公克) | 0.192 1.452 |
|      |                                                                                                                                                                                                                                      | 校正後質量 (公克) | 0.157 0.313 |
| 校正單位 | <ul style="list-style-type: none"> <li>校正者: 李大同</li> <li>校正日期: 2009/4/15</li> <li>公司: 天威機械股份有限公司</li> <li>地址: 台北縣新莊市太湖路358號</li> <li>電話: 02-22345567</li> <li>E-mail: tony@tainway.com.tw</li> <li>網址: www.tainway.com.tw</li> </ul> |            |             |

印出的報告