



# MovieBird®

ul. Romualda Traugutta 5, 45-667 Opole, Poland

Phone: +48 77 456 23 53

English and German only: +48 502 771 907

Web: moviebird.com. E-mail: info@moviebird.com

## MovieBird Kompensator Linii Prostej (SLC) – Instrukcja Obsługi



## Uwaga!!!

- Kalibracja ramienia (Tryb Nauki) jest wykonywana tylko przez załączenie przedniego wyłącznika krańcowego (ramie całkowicie schowane)

### Elementy:

- SLC BOX
- Ekran dotykowy + kabel Ethernet
- Enkoder ramienia TILT + kabel
- Enkoder ramienia PAN + kabel
- Przedłużenie kabla głowicy poziomującej
- Joystick + kabel
- Kabel silnika (złącza wojskowe)
- Kabel zasilający

### Ekran dotykowy



Pic\_1

- 1 – Przełączniki „MANUAL END STOPS”
- 2 – Przyciski wyboru pozycji „P1, P2, P3”
- 3 – Wysunięcie ramienia [mm]
- 4 – Kąt osi TILT
- 5 – Kąt osi PAN
- 6 – Wskaźnik poziomu Soft Stop (ustawiany przyciskami SLC BOX)
- 7 – Suwak poziomu tłumienia
- 8 – Przełącznik trybu STANDBY
- 9 – Wskaźnik wyboru trybu pracy
- 10 – Dane serwisowe

## Konfigurowanie:

- podłączyć wszystkie powyższe części systemu zgodnie z etykietami na pudełkach
- ręcznie wysunąć ramię tak, aby nie powodowało ono zadziałania przedniego wyłącznika krańcowego
- włączyć zasilanie SLC Box
- odczekaj 20s, po tym czasie na ekranie dotykowym powinien pojawić się napis "STANDBY".
- wciśnij jednocześnie oba przyciski "STANDBY" na SLC Boxie
- poczekaj aż Joystick się włączy
- ECU jest w "trybie nauki"
- używając joysticka, powoli cofnij ramię, aż do zatrzaśnięcia wyłącznika krańcowego
- wysuń ramię tak, aby zatrzasnęło wyłącznik krańcowy. ECU jest teraz w trybie "Normal mode" i kalibracja jest zakończona.

## Tryby działania:

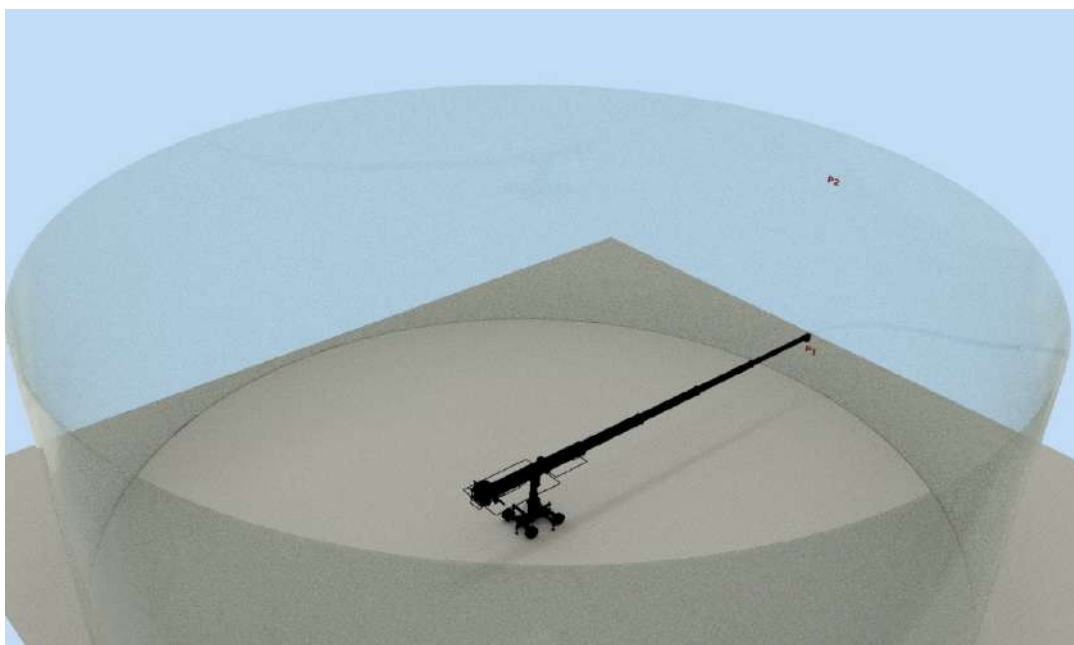
### - Tryb Nauki

Kalibracja zakresu wysuwu ramienia **UWAGA!!!** Kalibrację ramienia wykonuje się wyłącznie przez załączenie przedniego wyłącznika krańcowego.

### - Tryb Normalny

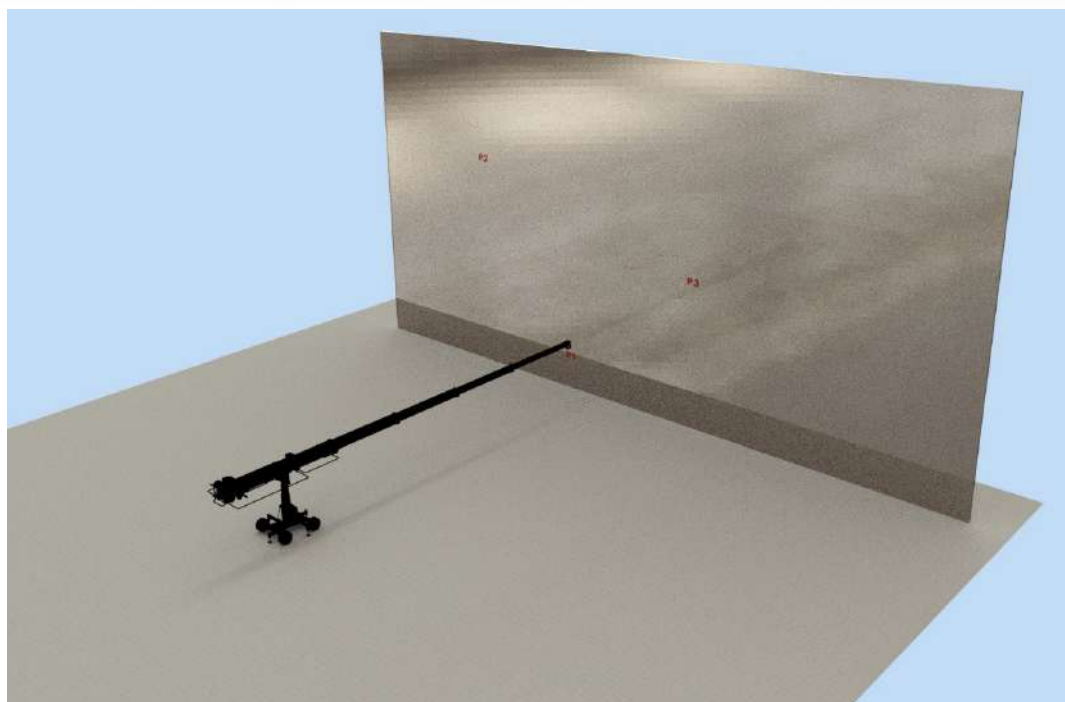
Standardowa praca ramienia (bez funkcji SLC, tak jak w przypadku każdego innego wysięgnika MovieBird)

### - Tryb Pionowy



Pic\_2

Tryb SLC pozwalający na podążanie ramienia za pionowym cylindrem zdefiniowanym przez 2 punkty (pic\_2).



Pic\_3

Tryb SLC umożliwiający podążanie ramienia za powierzchnią planarną zdefiniowaną przez 3 punkty (pic\_3).

## Definiowanie punktów P1, P2 and P3.

Ustaw koniec ramienia w żądanym punkcie i naciśnij jeden z przycisków P1/P2/P3 na ekranie dotykowym (rys\_1, '2').

Naciśnięcie jednego z wcześniej zdefiniowanych przycisków kasuje jego wartość.

**Uwaga!!!** Skasowanie któregośkolwiek ze zdefiniowanych punktów podczas pracy w jednym z trybów SLC spowoduje automatyczną zmianę trybu pracy na Normalny !

## Zmianianie trybów pracy.

Cała funkcjonalność SLC jest realizowana za pośrednictwem ekranu dotykowego.

W zależności od żądanego trybu pracy zdefiniuj P1 i P2 (dla trybu pionowego, Pic\_2) lub P1, P2 i P3 (dla trybu 3D, Pic\_3)

Naciśnij przełącznik/wskaźnik trybu pracy ("9", Pic\_1) i wybierz żądany tryb.

Po wybraniu żądanego trybu, ustaw prędkość "9" na joysticku oraz naciśnij i przytrzymaj przełącznik joysticka odpowiedzialny za wysuwanie ramienia ("W"). Przytrzymanie przełącznika kołyskowego "W" jest wymagane, aby ramię podążyło za zdefiniowaną powierzchnią płaską/cylindryczną w każdym z trybów SLC.

## Remember:

- Powrót do trybu STANDBY spowoduje skasowanie wszystkich punktów P1/P2/P3 i przełączy ramię w "tryb nauki".
- **CAUTION! : Powrót z trybu normalnego do któregośkolwiek z trybów SLC spowoduje automatyczne przejście ramienia do zdefiniowanej powierzchni roboczej. Jeśli zdefiniowana powierzchnia znajduje się poza aktualną pozycją ramienia, operator będzie musiał nacisnąć i przytrzymać przełącznik kołyskowy "W". Jeśli zdefiniowana pozycja znajduje się pomiędzy aktualną pozycją ramienia a środkiem Yoke, ramię zostanie automatycznie cofnięte z pełną prędkością.**