

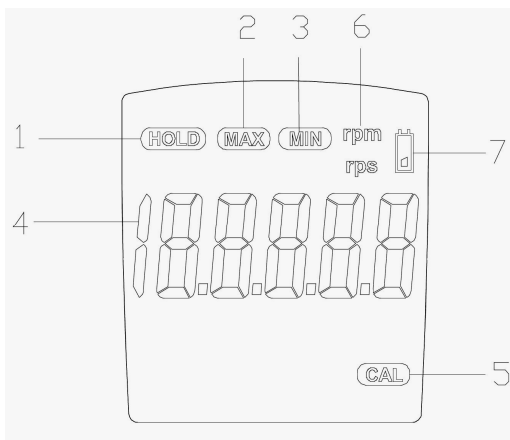
## EM30

### מד סיבובים אופטי

#### הוראות הפעלה

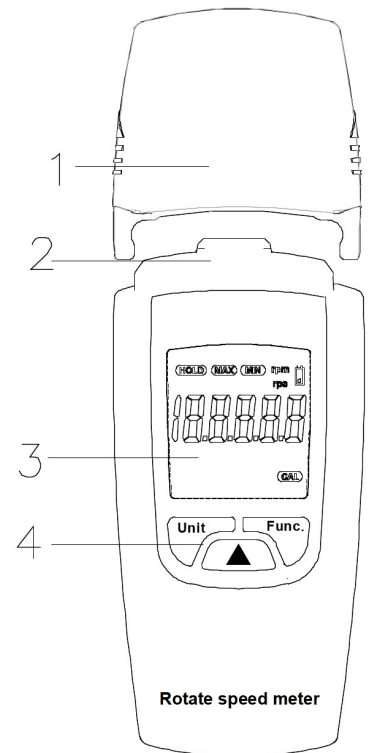
#### נתונים טכניים:

מודד: rpm, rps  
 תחום: 100 ~ 30,000 rpm, 1.7~ 500 rps  
 רזולוציה: 0.1 rpm (100~999.9 rpm)  
 1 rpm (1,000~30,000 rpm)  
 0.1rps (1.7~17rps), 1rps (17~500rps)  
 תכונות נוספות: Data Hold, Max & Min, תאורת צג וכיבוי עצמי  
 מידות ומשקל: 12x6x3 ס"מ, 180 גר'  
 סוללות: 3 X 1.5VDC AAA (כלול)  
 מסופק במזוודה עם רצועה, מדבקות מחזירות אור, כיסוי רגש, מתאם לחצובה / תליה על קיר.



1. הקפתת הקריאה. **HOLD**
2. ערך מקסימלי. **MAX**
3. ערך מינימלי. **MIN**
4. הערך הנמדד. **rpm, rps**
5. מצב כיל. **CAL**
6. **rpm, rps** יחידות מהירות סיבוב.
7. סוללה חלשה.

1. כיסוי חיישן.
  2. חיישן אופטי.
  3. מסך LCD.
  4. לוח מקשים:
- UNIT**
- שינוי יחידות מהירות הסיבוב **rpm, rps**.
  - הדלקה וכיבוי של תאורת מסך על ידי לחיצה של 2 שניות.
  - **FUNC.** שינוי המצבים הבאים:
    - MIN ערך מינימלי.
    - MAX ערך מקסימלי.
    - הגדרת מספר כנפיים במנוע (במדחף). במצב זה יש ללחוץ על מקש ▲ להגדלת מספר הכנפיים.
    - **HOLD** הקפתת קריאה.
    - ▲ הדלקת המכשיר ומדידה.



#### הפעלה

1. הדלק את המכשיר על ידי לחיצה על מקש ▲.
2. הדבק מדבקה מחזירת אור לחפץ המסתובב. אם לא ניתן להדביק מדבקה יש לוודא שעל החפץ ישנן נקודות מחזירות אור המספיקות למדידת RPM. במקרה כזה יש לכוון לחפץ בזווית אנכית ולבדוק אם מוצג איזשהו ערך. אם מוצגים ערכים שונים בכל סיבוב כנראה שמספר הכנפיים במדחף המנוע לא מעודכן ויש צורך לעדכן. (ברירת המחדל היא 5 כנפיים).
3. **OL** בצג מסמן שהקריאה מחוץ לטווח המדידה.
4. לחץ על מקש ▲ ועל הצג יופיע 0.0.
5. המשך ללחוץ על ▲, המכשיר יעבור למצב מדידה וישלח קרן לייזר אדומה. כוון את קרן הלייזר לחפץ המסתובב במרחק בין 10 ס"מ ל 40 ס"מ.
6. על מנת לבצע מדידה יש לכוון את הקרן למדבקה בזווית של 30° כדי להימנע מהחזרי אור מרובים.
7. בסיום המדידה שחרר את מקש ▲ והערך יוצג במסך.
8. המכשיר יכובה אוטומטית לאחר 2 דקות ללא שימוש.
9. כאשר הסימן מופיע בצג יש להחליף סוללה.
10. השתמש בבד לח בלבד לניקוי המכשיר. המכשיר אינו מיועד לשימוש במים ושימוש לא הולם יפגע באחריות היצרן.