



Laserdetektori ohutusjuhised.....	2
Ohutusjuhend. Aku.....	2
Kasutamine vastavalt otstarbele.....	2
Tehnilised andmed.....	2
Hooldus	3
Eü vastavusdeklaratsioon.....	3
Sümbolid.....	3
Ülevaade	4
Akud	5
Klamber	6
Magnet.....	7
Aste	8
Käivitamine	9
Otselugemine	10
Otselugemisrežiimi ja menüürežiimi vahel ümberlülitamine	11
Detektori ühendamine pöörleva laseriga Bluetooth™-i abil	12
Keskasendi otsimine.....	13
Joondus.....	14
Peitmine.....	15
Kallutamine.....	16
Pöörlemisrežiim	17
Keskasendi fikseerimine.....	18
Puhkerežiim.....	19
Nihkerežiim.....	20
Seadistused	21
Channel-Link	22
Traucējummeklēšana	23
Väljatäpsuse kontroll	24

LASERDETEKTORI OHUTUSJUHISED

A HOIATUS

Ärge tehke seadme juures mingeid muudatusi. Muudatused võivad põhjustada isikuvigastusi ja talitlushäireid.

Seadet võivad remontida ainult selleks volitatud ja väljaõppinud isikud. Seejuures tuleb alati kasutada Milwaukee originaalvaruosi. Sellega tagatakse seadme ohutuse säilimine.

Ärge vaadake otse laserikiirde. Laserikiir võib põhjustada raskeid silmavigastusi ja/või pimedaks jäämist. Ettevaatust! Laserisaatja võib olla Teie taga. Pöörake tähelepanu sellele, et laserikiir ei satuks ümberpööramisele Teile silma.

Magnetit ei tohi viia implantaatide või muude meditsiiniseadmete (nt südamestimulaator, insuliinipump) lähedusse. Magnet tekitab magnetvälja, mis võib mõjutada implantaatide või meditsiiniseadmete toimimist.

Hoidke andmekandjad laserdetektoritest ja magneti suhtes tundlikest seadmetest eemale. Andmekandjate puhul võib esineda pöördumatu andmekadu.

Müra tekitamine

Ühe meetri kauguselt on akustilise signaali A-korrigeeritud helirõhutase >80 db (A).

Kuulmiskahjustuste vältimiseks ärge hoidke laserivastuvõtjat kõrva lähedal. Kasutage akustilist helisignaali ainult siis, kui visuaalne tuvastus ei ole piisav. Võimalusel kasutage kõlari valjusastet „Low“ (madal).

Hoidke laservastuvõtja lastest eemale.

Ärge kasutage laservastuvõtjat plahvatusohtlikus, süttivaid vedelikke, gaase või tolme sisaldavas keskkonnas. Seade võib tekitada sädemeid, mis süütavad tolmu või aurd.

Eemaldage aku, kui seadet pikemat aega ei kasutata.

Kasutage ainult Milwaukee originaalvarustust. Mittesoovitava varustuse kasutamine võib põhjustada valesid mõõteväärtusi.

OHUTUSJUHEND. AKU.

Tõrgeteta töö tagamiseks tuleb seadmesse õigesti paigaldada 2 AA-patareid. Ärge kasutage muid ping- või vooluallikaid.

Hoidke patareisid alati laste käeulatuses eemal.

Utiliseerige kasutatud patareid kohe vastavalt eeskirjadele.

Äärmuslikul koormusel või äärmuslikul temperatuuril võib kahjustatud akust akuvedelik välja voolata. Akuvedelikuga kokkupuutumise korral peske kohe vee ja seebiga. Silma sattumise korral loputage kiiresti põhjalikult vähemalt 10 minutit ning pöörduge viivitamatult arsti poole.

Seda seadet ei tohi käsitseda piiratud füüsiliste, sensoorsete või vaimsete võimete ja puudulike teadmistega isikud (sh lapsed), välja arvatud juhul, kui neid valvas vastutav isik või juhendas ohutuse eest vastutav isik, kes õpetas neid seadmega ohutult ümber käima. Lapsi tuleb valvata, et nad seadmega ei mängiks.

KASUTAMINE VASTAVALT OTSTARBELE

RD300G on kombinatsioon kaugjuhtimispuldist ja laserdetektorist. Seade tuvastab rohelist laserivalgust kiirgavate pöörlevate laserite laserikiiri.

Ärge kasutage seda toodet muudel kui normaalseks kasutamiseks ette nähtud viisidel.

TEHNILISED ANDMED

Tüüp	Detektor ja kaugjuhtimispult
Vahetatava aku ping	3 V
Akud	2 x 1,5 V LR6 (AA)
Bluetoothi sagedusriba (sagedusribad)	2400–2483.5 MHz
Maksimaalne kõrgepinge jõudlus ülekantud sagedusribas (sagedusribades):	7,34 dBm
Bluetoothiga versioon	V5.0 LE
Tuvastuspiirkond*	4,5–150 m
Kaugjuhtimispuldi tööulatus	> 100 m
Vastuvõtunurk	70°
Lainepikkuste ühilduvus	510 - 530 nm
Mõõtmistäpsus**	
väga täpne	1,0 mm (± 0,5 mm) @ 30 m
täpne	2,0 mm (± 1 mm) @ 30 m
keskmise	4,0 mm (± 2 mm) @ 30 m
ebatäpne	6,0 mm (± 3 mm) @ 30 m
väga ebatäpne	10,0 mm (± 5 mm) @ 30 m
Vastuvõtuala	± 60 mm
Keskasendi näidik (ülevall)	89 mm
Väljalülitusautomaatika	15 min
Tööaeg u	27 h
Töötemperatuur	-20 – 50°C
Hoiustamistemperatuur	-25 – 60°C
Max kõrgus	2000 m
Max suht õhuniiskus	80%
Kaal vastavalt EPTA protseduurile	0,412 kg
Mõõtmed (pikkus x laius x kõrgus)	30 mm x 85 mm x 185 mm
Kaitseklass	IP67

* Ebasobivate keskkonnatingimuste puhul (nt otsene päikese kiirgus) võib tööpiirkond kahaneda.

** Oleneb laserivastuvõtja ja laserijoone kaugusest.

A HOIATUS! Lugege kõiki ohutusjuhiseid ja korraldusi. Ohutusnõuete ja juhiste eiramise tagajärjeks võib olla elektrilöökk, tulekahju ja/või rasked vigastused.
Hoidke kõik ohutusnõuded ja juhised edasiseks kasutamiseks hoolikalt alles.

HOOLDUS

Puhastus

Hoidke seadme korpus puhas, kuiv, õli- ja rasvavaba. Puhastage ainult pehmetoimelise seebi ja niiske lapiga, sest puhastusvahendid ja lahustid sisaldavad aineid, mis võivad plastkorpusi ja teisi isoleeritud osi kahjustada. Ärge kasutage puhastamiseks bensiini, tärpentini, laki- või värvilahustit, kloori sisaldavat puhastusvahendit, ammoniaaki või ammoniaaki sisaldavat majapidamispuhastusvahendit. Ärge kasutage puhastuseks süttivat või põlevat lahustit.

Anduriakna puhastamine

Eemaldage lahtine mustus puhta suruõhuga. Puhastage pealispind ettevaatlikult niiskete vatipulkadega.

Remont

Sellel seadmel on ainult mõni remonti vajav komponent. Ärge avage korpust või võtke seadet lahti. Kui seade ei tööta nõuetekohaselt, saatke see remonti volitatud klienditeeninduskeskusesse.

Kasutage ainult Milwaukee tarvikuid ja Milwaukee tagavaraosi. Detailid, mille väljavahetamist pole kirjeldatud, laske välja vahetada Milwaukee klienditeeninduspunktis (vaadake brošüüri garantii / klienditeeninduste aadressid).

Vajadusel saab nõuda seadme plahvatusjoonise võimsussildil oleva masinatüübi ja kuuekohalise numbril alusel klienditeeninduspunkti või vahetult firmalt Techtronic Industries GmbH, Max-Eyth-Straße 10, 71364 Winnenden, Germany.

EÜ VASTAVUSDEKLARATSIOON

Käesolevaga deklareerib Techtronic Industries GmbH, et käesolev raadioseadme tüüp RD300G vastab direktiivi 2014/53/EL nõuetele. ELi vastavusdeklaratsiooni täielik tekst on kättesaadav järgmisel internetiaadressil: <http://services.milwaukeetool.eu>

SÜMBOLID



Palun lugege see kasutusjuhend enne seadme kasutamist hoolikalt läbi.



TÄHELEPANU! HOIATUS! OHT!



Ärge kõrvaldage patareide, elektri- ja elektroonikaseadmete jäätmeid sorteerimata olmejäätmetena. Akude, elektri- ja elektroonikaseadmete jäätmed tuleb koguda eraldi. Akude, akumulaatorite ja valgusallikate jäätmed tuleb seadmetest eemaldada. Küsige oma kohalikust omavalitsusest või jaemüüjalt nõuandeid ringlussevõtu ja kogumispunkti kohta. Olenevalt kohalikest määrustest võib jaemüüjal lasuda kohustus võtta akude, elektri- ja elektroonikaseadmeid vastu tasuta. Teie panus akude, elektri- ja elektroonikaseadmete jäätmete korduskasutusse ja ringlussevõttu aitab vähendada nõudlust toorainete järele. Akud, eriti liitiumakud ning elektri- ja elektroonikaseadmete jäätmed, sisaldavad väärtuslikke taaskasutatavaid materjale, mis võivad kahjustada keskkonda ja inimeste tervist, kui neid ei kõrvaldata keskkonnasõbralikul viisil. Kustutage kõrvaldatavatest seadmetest isiklikud andmed, kui neid seal on.



Euroopa vastavusmärgis



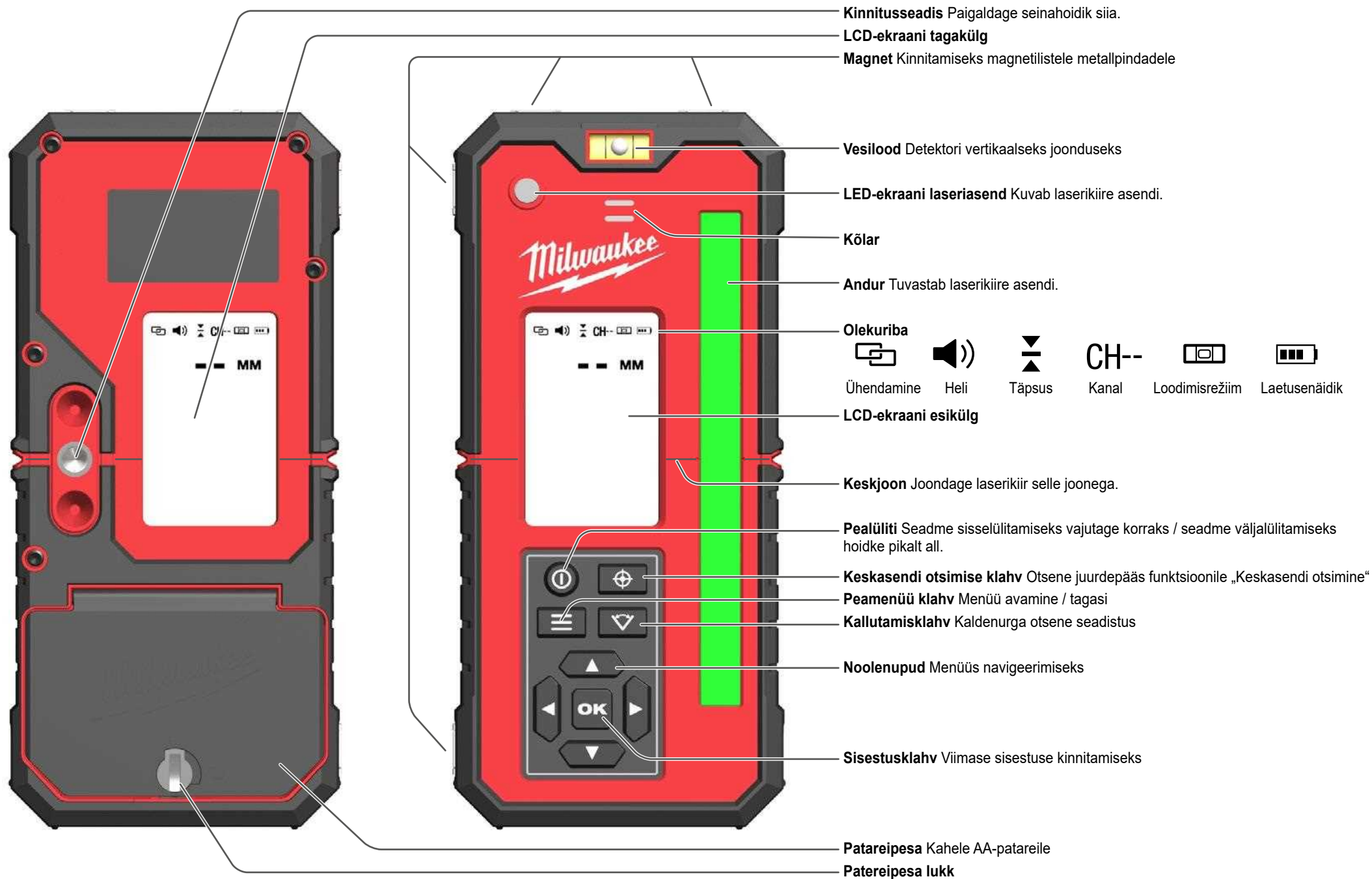
Ühendkuningriigi vastavusmärgis

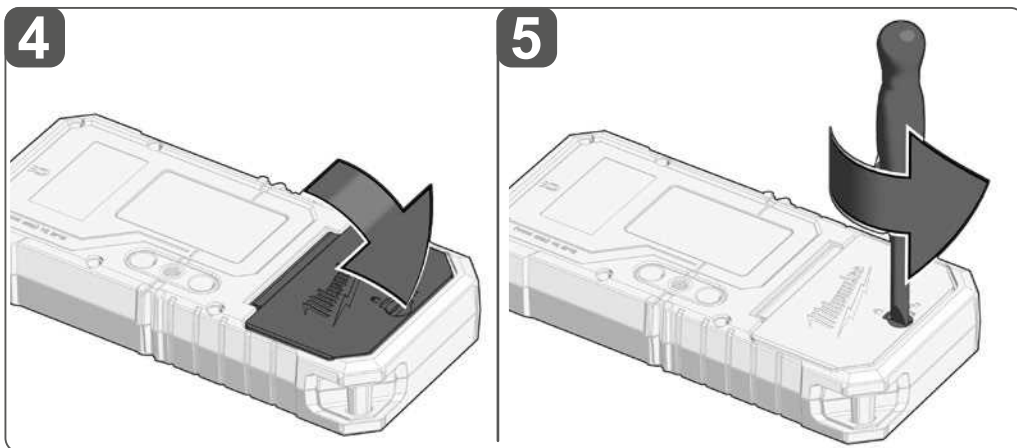
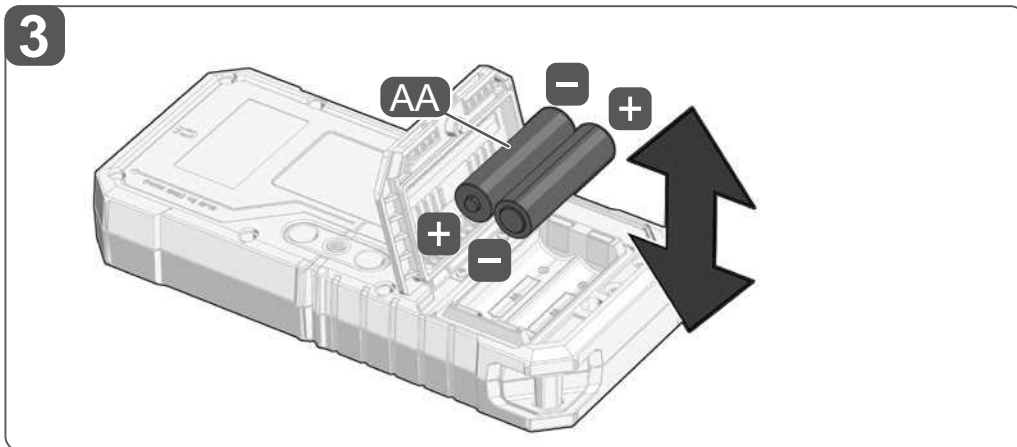
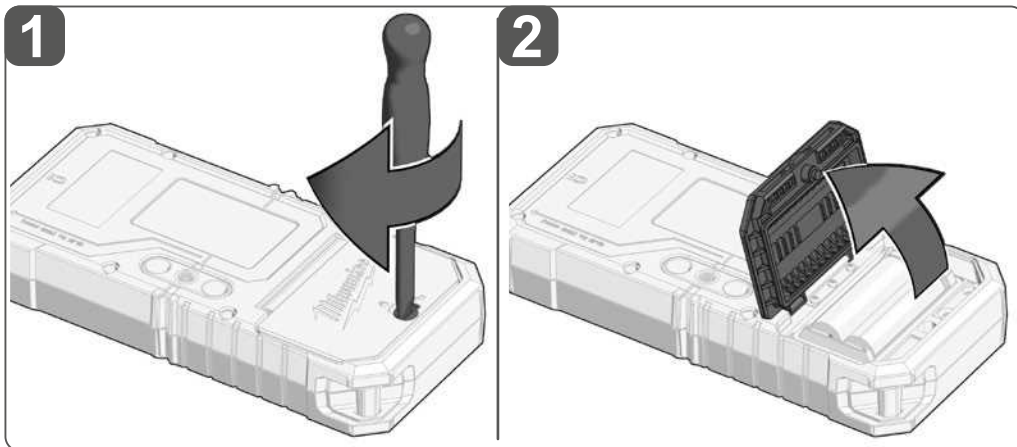


Ukraina vastavusmärk



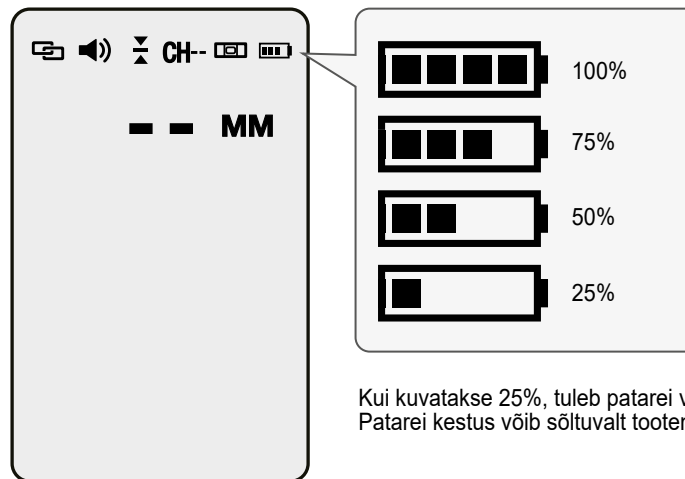
Euroopa ja Aasia vastavusmärgis



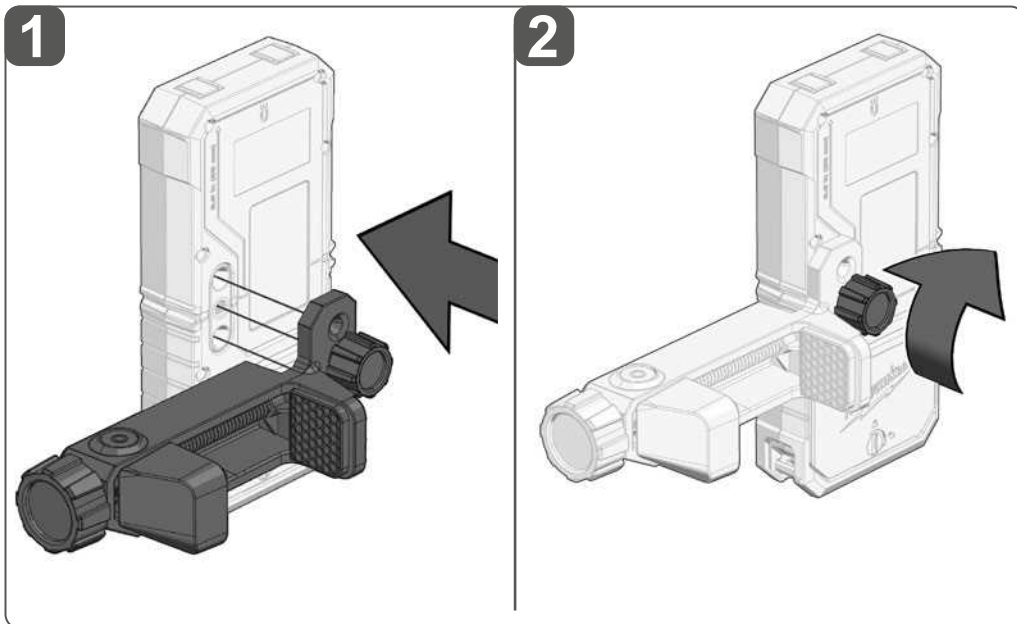


Kasutage ainult leelispatareisid. Ärge kasutage tsinksüsi- või tsinksüsi-akusid.
Kui seadet ei kasutata pikema aja jooksul, võtke patareid välja, et kaitsta seadet korrosiooni eest.

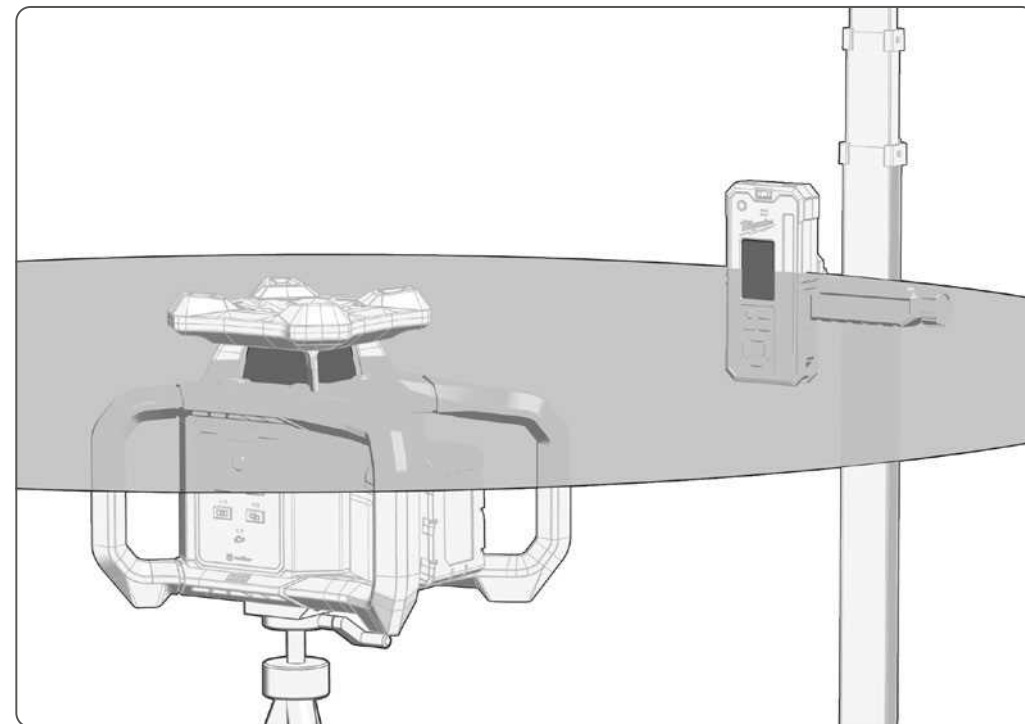
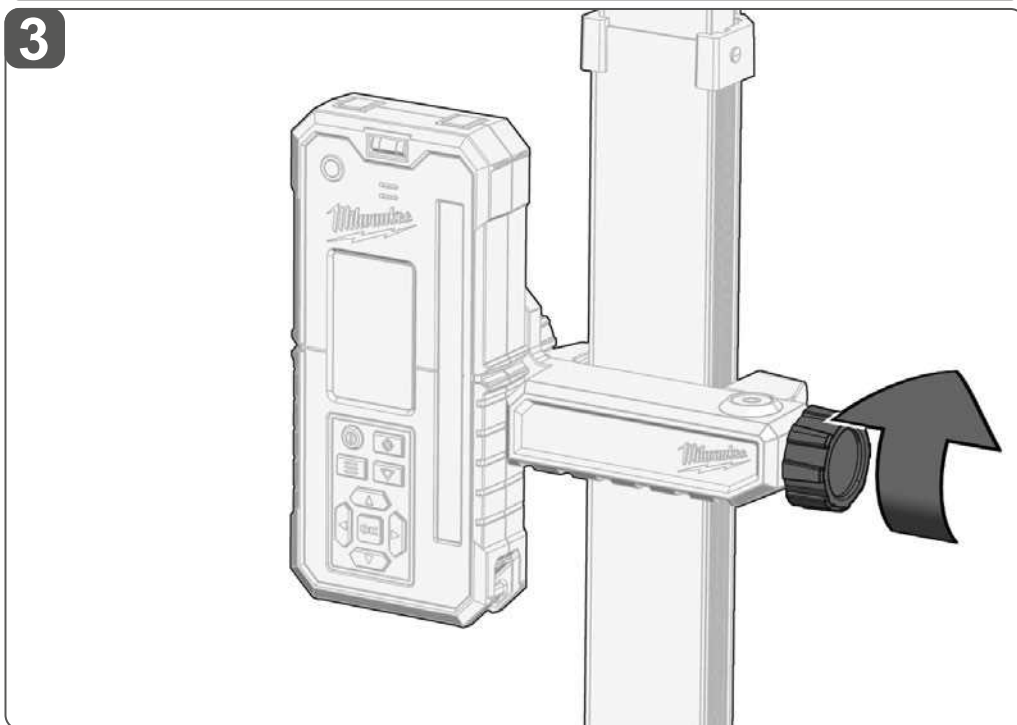
Pärast detektori sisselülitamist kuvab laetusenäidik patarei järelejäänud tööaja.

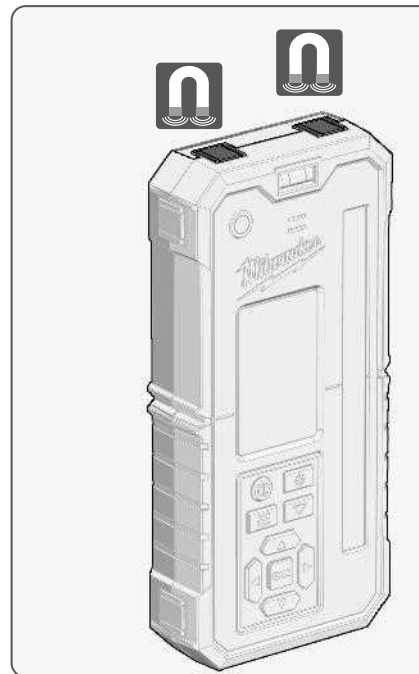
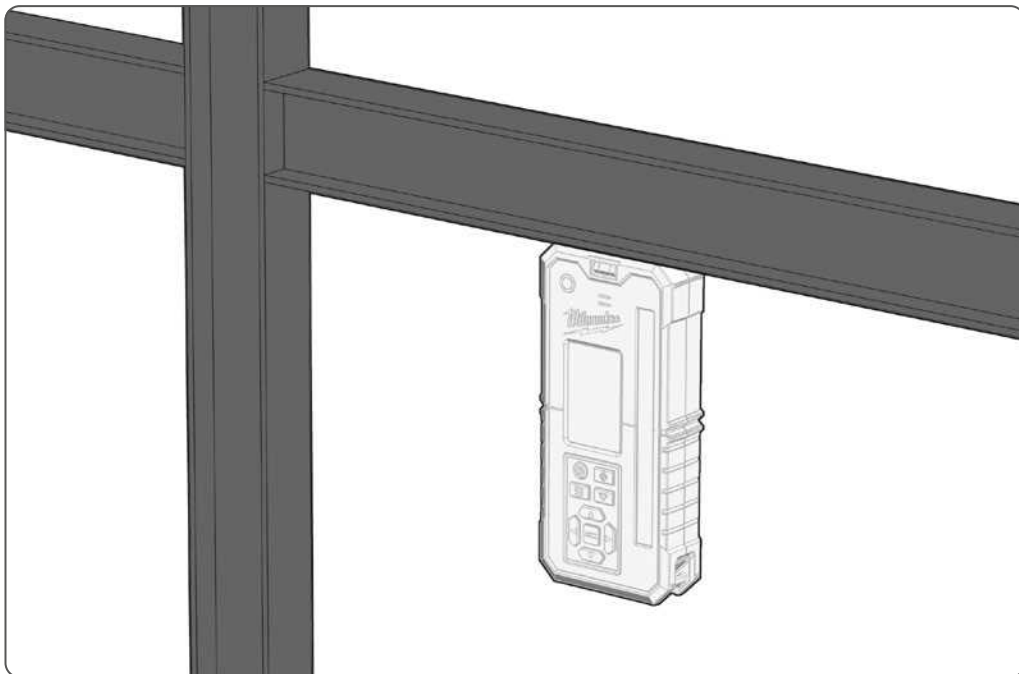
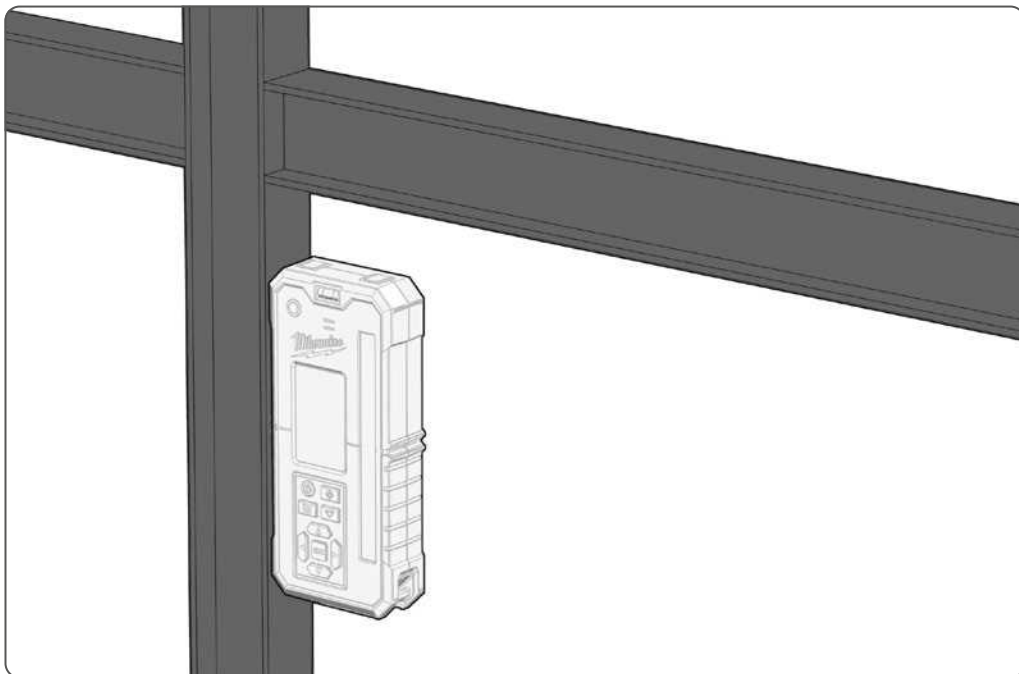


Kui kuvatakse 25%, tuleb patareid võimalikult kiiresti välja vahetada.
Patarei kestus võib sõltuvalt tootemargist või vanusest olla erinev.

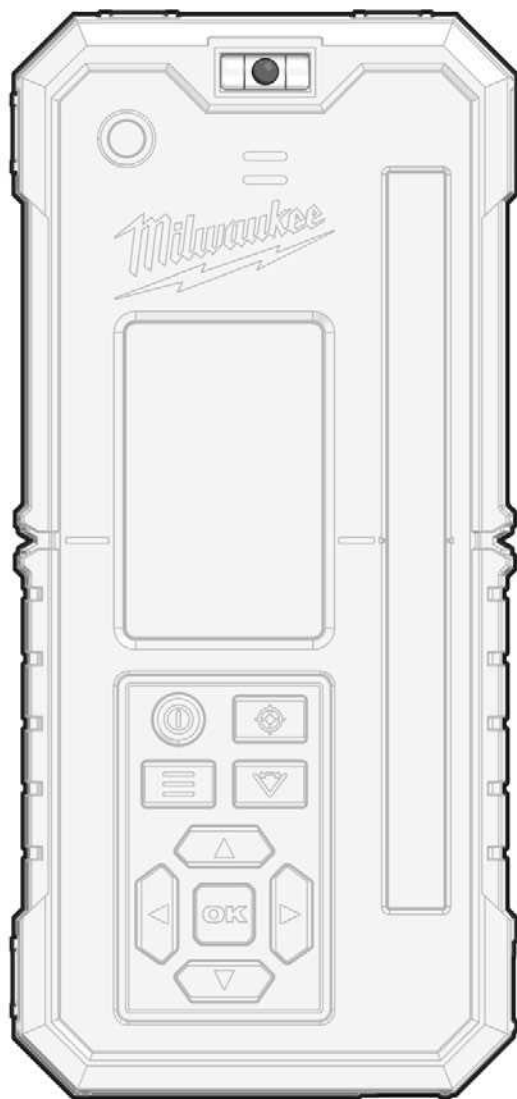


Detektori saab kinnitada Milwaukee varda (ROD) külge klambriga.



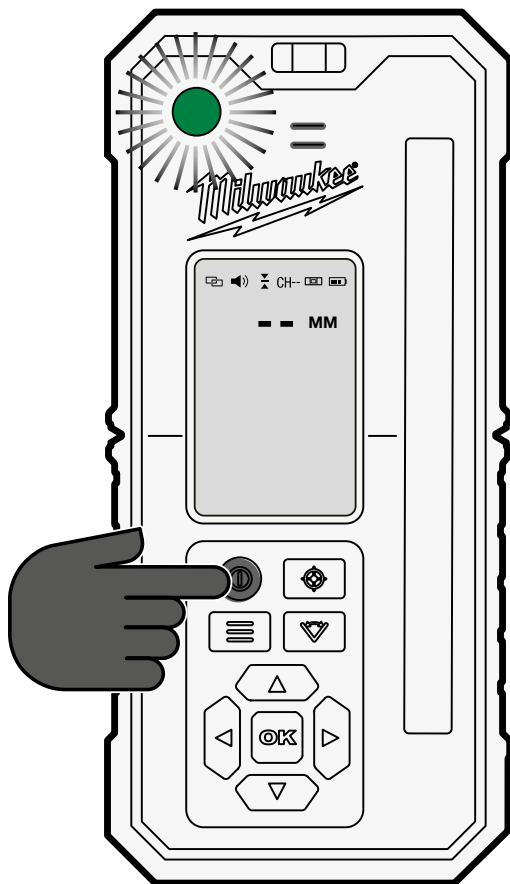
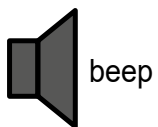


Detektor kinnitub magnetilistele metallpindadele.

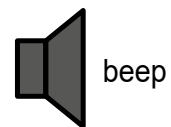


Joondage laserdetektor horisontaalselt vesiloodi abil.

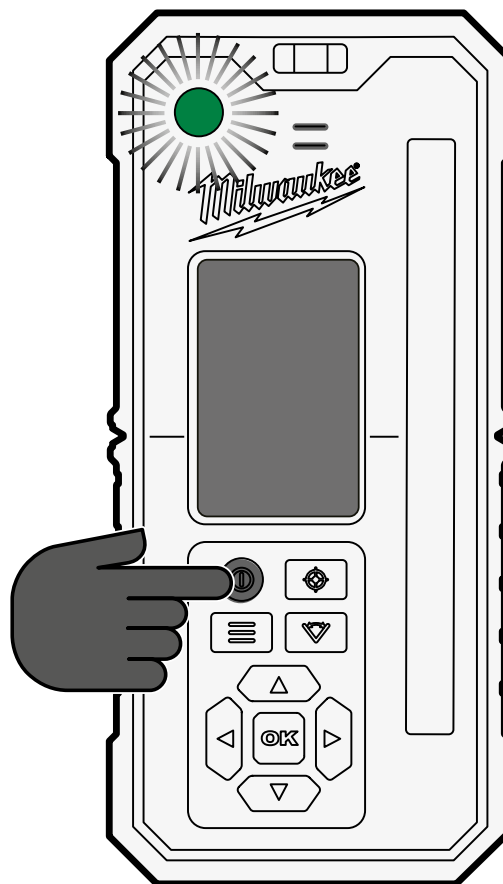
ON



OFF



3 sec

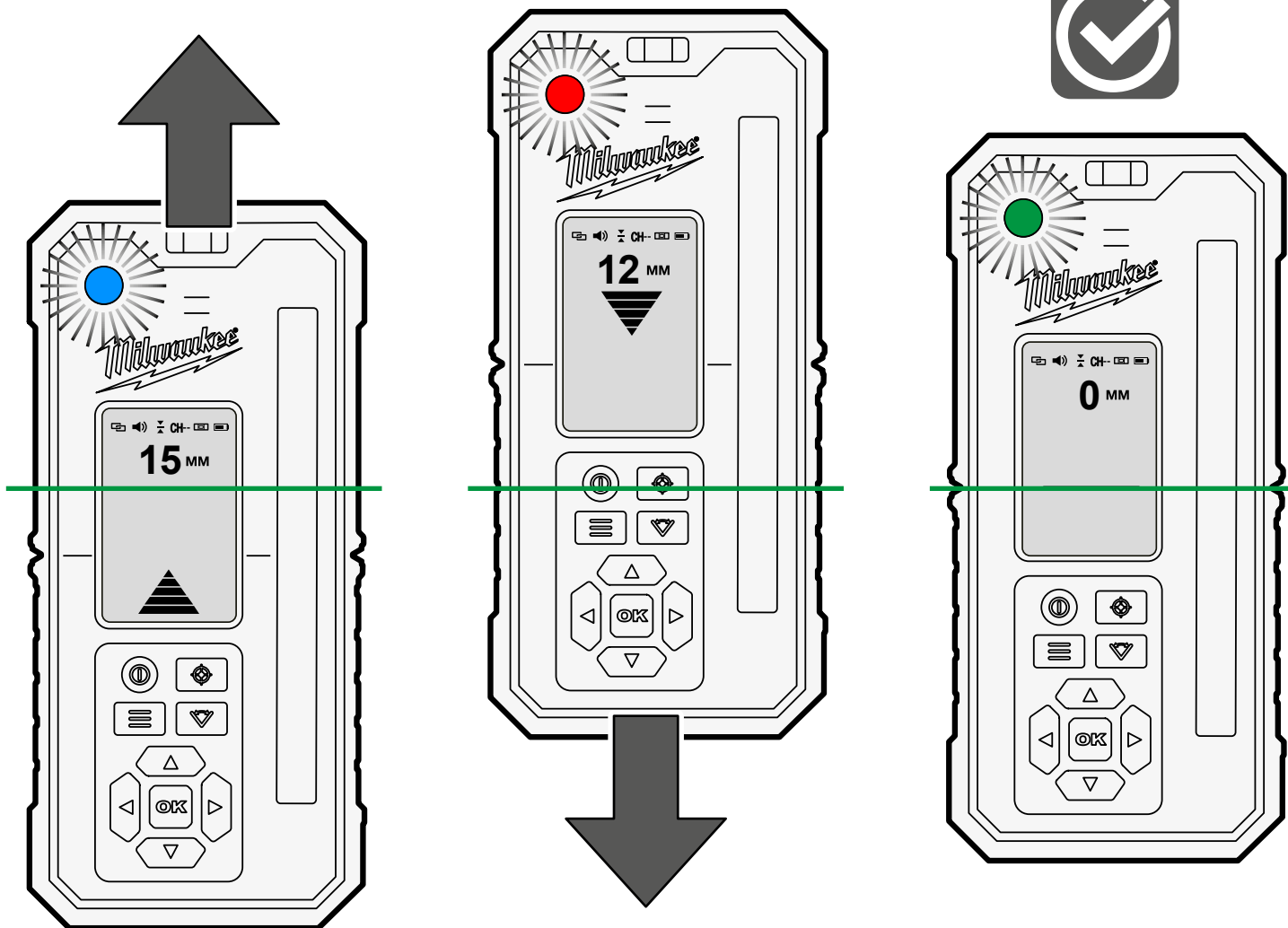


Valige esmakordsel kasutuselevõtul soovitud keel (vt jaotist Seadistused).

Taustavalgus süttib pärast iga klahvivajutust või siis, kui andur tuvastab laserikiire. Taustavalgus jääb 15 sekundiks sisselülitatuks. Alati, kui vajutatakse klahvi või tuvastatakse laserikiir esimest korda, taimer lähtestatakse (st see ei jää sisselülitatauks, kui laserikiir on suunatud pidevalt andurile). Kui laserikiir liigub andurist eemale ja tabab siis uuesti andurit, taimer lähtestatakse).

Järgneb automaatne väljalülitus, kui 15 minuti jooksul ei vajutata ühtegi klahvi ega tuvastata laserikiirt.

Märkus Laser ja detektor on teineteisest sõltumatud. Detektori pealüliti vajutamisel lülitub välja detektor, ent mitte laser.



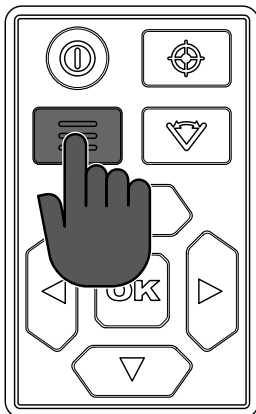
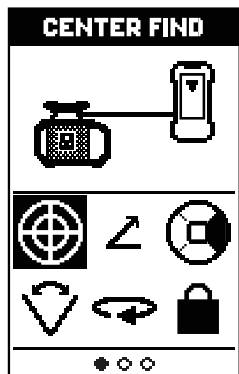
Pärast sisselülitamist on detektor otselugemisrežiimis.

Kui laser tuvastatakse, süttib otselugemisnäidik, noolenäidik ja laseriotsingu näidiku LED. Kui laserit ei tuvastata, jäävad noolenäidik ja LED väljalülitatuks. Otselugemisnäidik ei kuva väärtust, vaid „- -“.

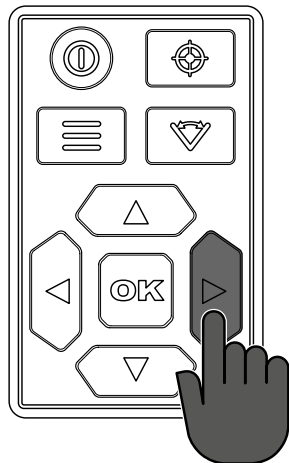
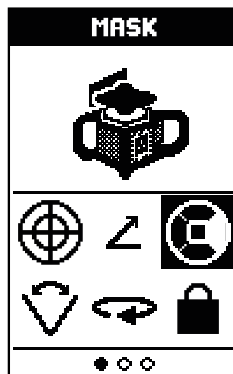
Märkus Kui laser andurist möödub, hakkavad noolesegmendid üles või alla liikuma ja näitavad suunda, milles laser viimati tuvastati.

RD300G on spetsiaalselt välja töötatud Milwaukee laseri M18 RLOHVG300 jaoks, kuid seda saab kasutada ka teiste rohelise laserikiirega laserite detektorina.

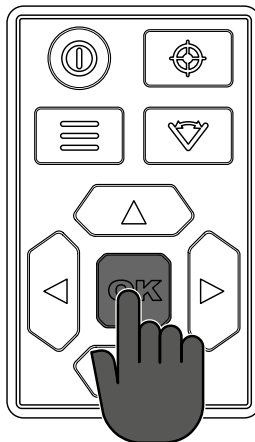
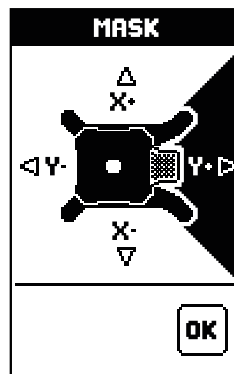
1



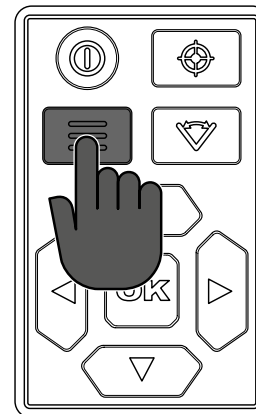
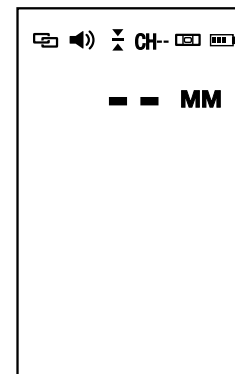
2



3



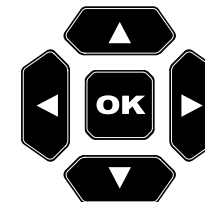
4



RD 300G on kombinatsioon laserdetektorist ja kaugjuhtimispuldist pöörlevale laserile M18 RLOHVG300. Pärast sisselülitamist on RD300G otselugemisrežimis ja seda saab kasutada kohe laserdetektorina.

Kõik muud funktsioonid ja seadistused saab valida menüü kaudu.

Selleks vajutage menüünuppu  ja valige soovitud menüü nooleklahvide ja klahviga OK.



Otse saab valida kahte funktsiooni.

 Keskasendi otsimine

 Kallutamine

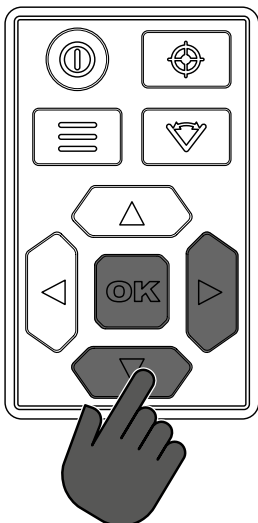
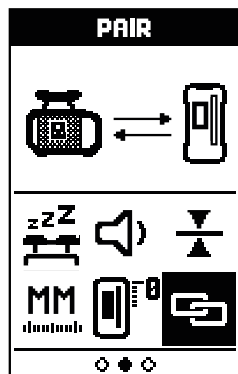
Menüüst väljumiseks vajutage uuesti menüünuppu



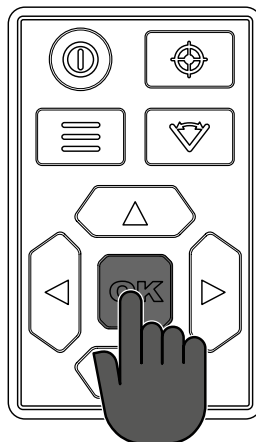
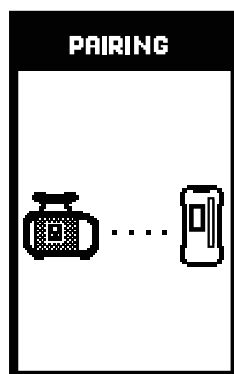
Kõrvalolev on näide peitmisfunktsiooni valimisest ja tagasipöördumisest otselugemisrežimi.

Menüüsse lülitumist ja menüüs navigeerimist ei ole järgmistel lehekülgedel enam selgesõnaliselt kirjeldatud.

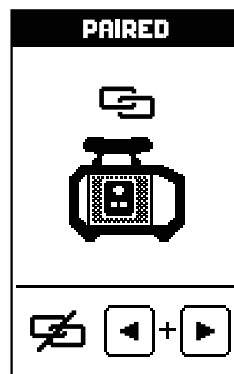
1



2

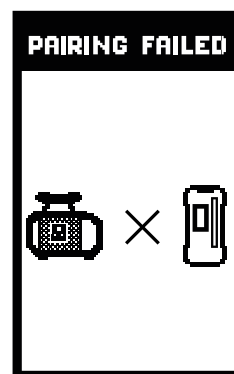
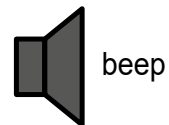


3



Näpunäiteid probleemivabaks sidumiseks

- Laser tuleb asetada stabiilsele pinnale, et nupu vajutamine ei vallandaks põrutasalarmi.
- Laser on loodimisprotsessi lõpetanud (LED põleb roheliselt).
- Detektor ei tohi tuvastada laserikiirt ega kunstlikku valgust.
- Laser ja detektor peaksid asuma vahetuses läheduses.
- Veenduge, et muud elektromagnetilised seadmed, nagu telefonid, monitorid, arvutid jne, ei tekita häireid.
- Pärast sisselülitamist alustage sidumist kõigepealt detektoriga ja kohe seejärel laseriga.
- Pärast sisselülitamist alustage sidumist kõigepealt detektoriga ja kohe seejärel laseriga.



Pärast sisselülitamist üritab detektor ühenduda viimati seotud laseriga. Komplektis olevad detektorid on juba vastava laseriseadmega ühendatud.

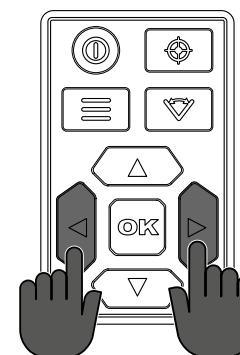
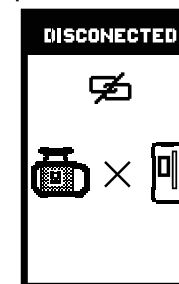
Käsitsi ühendamine

Valige ÜHENDAMINE (PAIR). Kui ühendust ei ole veel tehtud, hakkab detektor kohe ühendusvõimelist laserit otsima. Detektori otsimise ajal veenduge, et laser on ühendamisvõimeline.

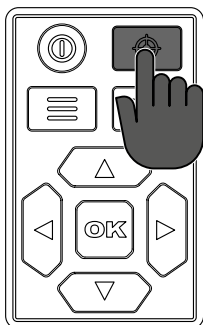
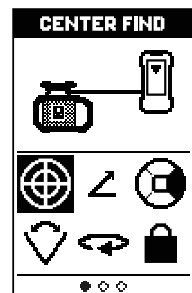
Vajutage ja hoidke laseri ühendamisnuppu all, kuni laseri ühendamisnäidiku LED vilgub valgelt.

Käsitsi lahtiühendamine

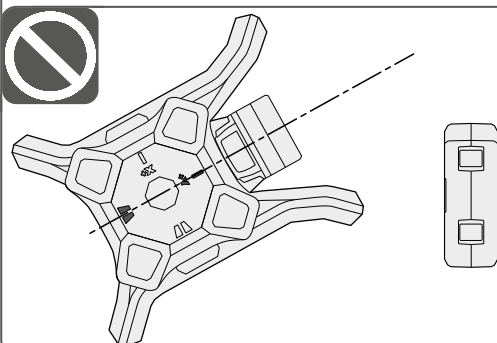
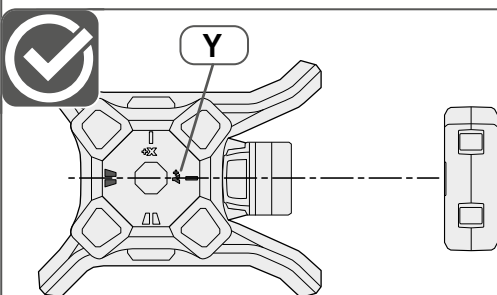
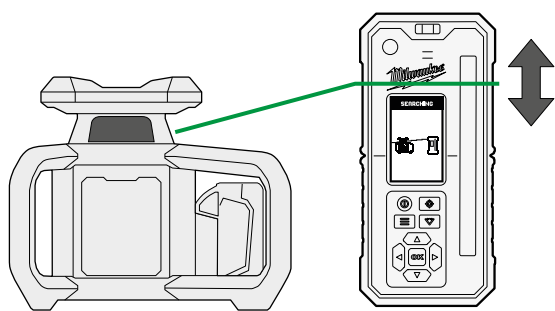
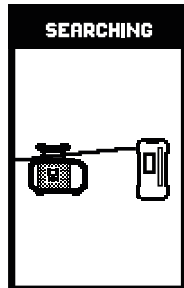
Vajutage ja hoidke vasakut ja paremat nooleklahvi samaaegselt all.



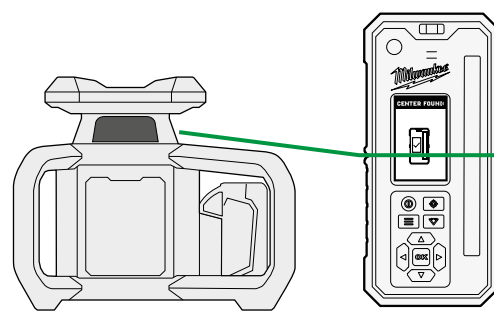
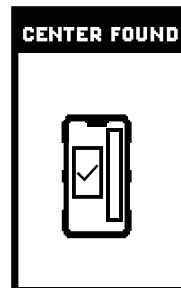
1



2

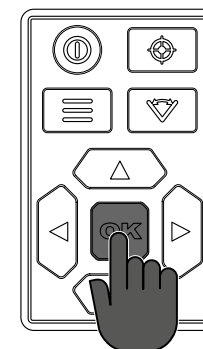
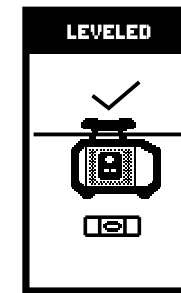
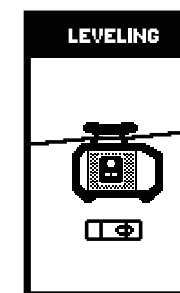
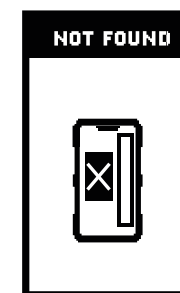


3

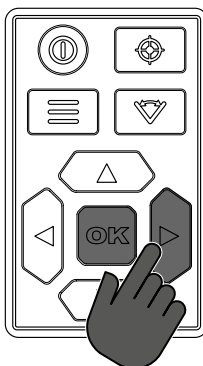
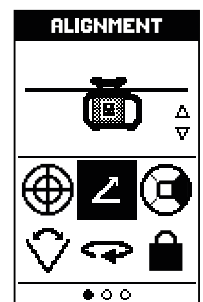


Funktsioon KESKASENDI OTSIMINE (CENTER FIND) ühildub ainult teatud kiiruse- ja täpsuseseadistustega, ent mitte funktsiooniga CHANNEL-LINK. Selle funktsiooni kasutamisel võivad mõned seadistused automaatselt muutuda. Vajutage klahvi OK, et tühistada detektori teavitus seadistuse muutmise.

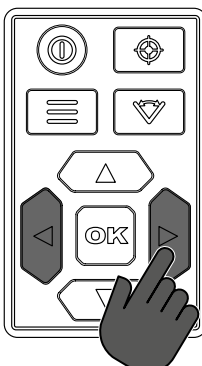
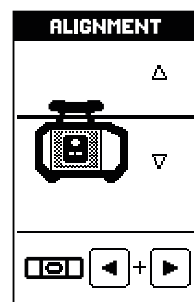
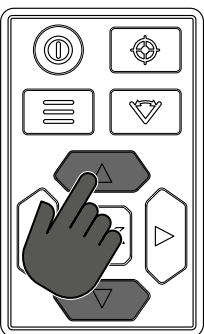
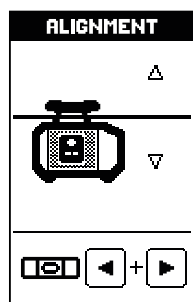
Märkus Kui keskasendit ei leita, kuvab detektor „ei leitud“. Nupu OK vajutamisel lülitub detektor peamenüüsse ja laser alustab iseloodimist. Korra ke samm 1–3, kuni keskasend on leitud.



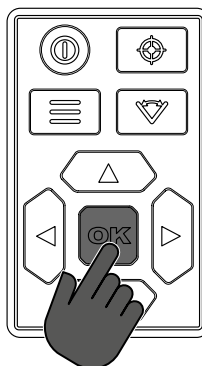
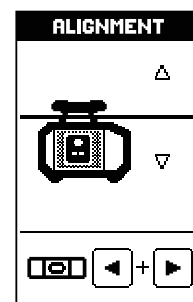
1



2



3

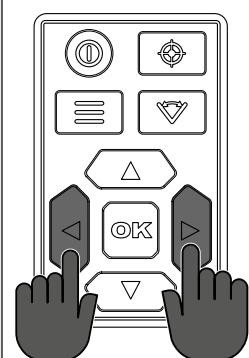
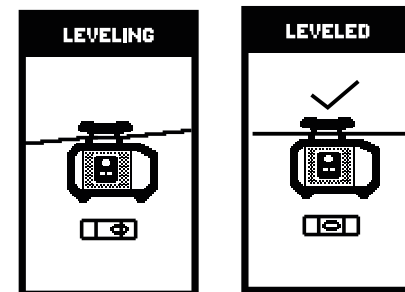


Režiimi JOONDUS (ALIGNMENT) saab laseriga kasutada horisontaalasendis (kallutamiseks) või vertikaalrežiimis (joondamiseks). Laserit saab kallutada ainult mööda Y-telge.

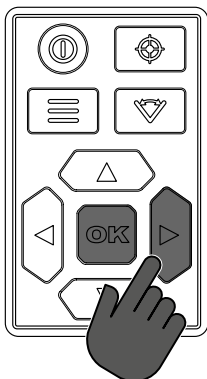
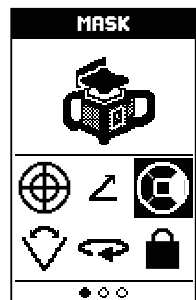
Märkus Laseriotsingu näidiku LED-id ja helisignaalid toimivad ka joondamise ajal, kui kasutaja kasutab neid laseri joondamiseks detektori keskpunktile režiimis JOONDUS (ALIGNMENT).

Lõpetage JOONDUS (ALIGNMENT) ja joondage laseritasand uuesti.

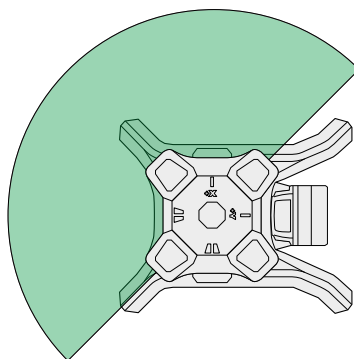
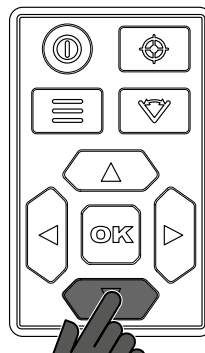
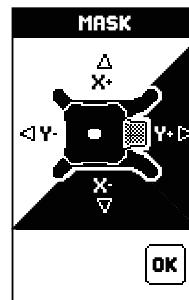
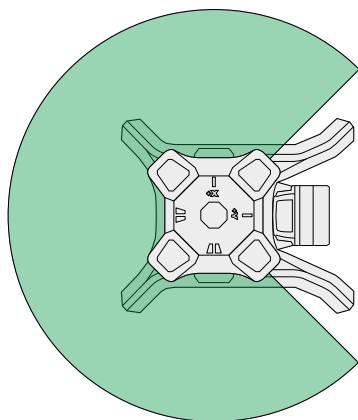
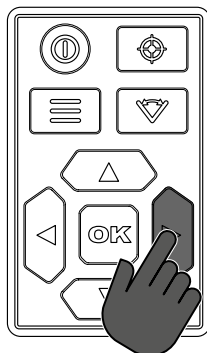
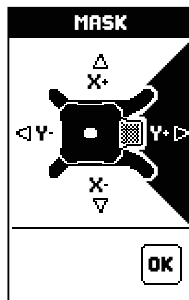
Vajutage ja hoidke samaaegselt all vasakut ja paremat nooleklahvi.



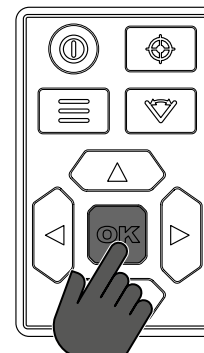
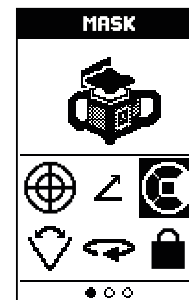
1



2



3

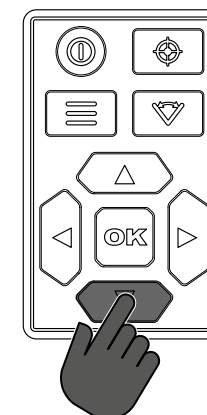
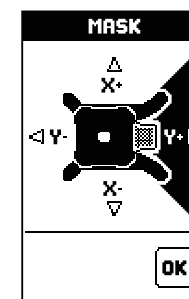
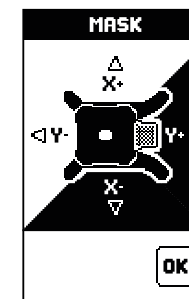


Funktsiooni PEITMINE (MASK) kasutatakse teatud kvadrantides laseri väljalülitamiseks, et vältida häiringuid teiste ehitusplatsil olevate detektoritega.

Märkus Valida saab vastavalt kuni kolm naaberkvadranti. Selle funktsiooniga saab peita ka neljandat või mitte kõrvuti asetsevat kvadranti. Sellisel juhul ilmuvad kõik teised varem peidetud kvadrandid uuesti, et kõrvaldada konflikti põhjus.

Peitmise tühistamine

Teatud alade peitmise tühistamiseks vajutage vastavat noolenuppu.



1

SWEEP

90°

2

SWEEP

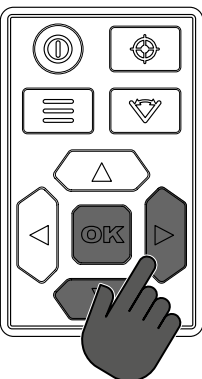
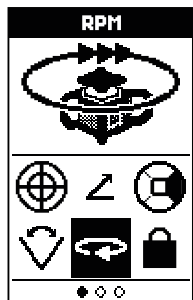
DOT

3

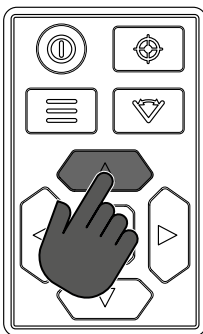
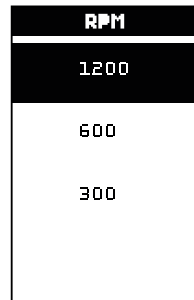
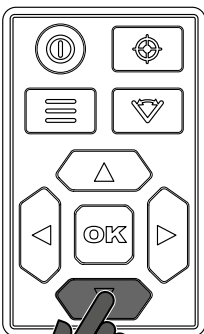
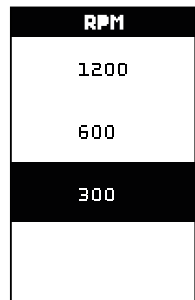
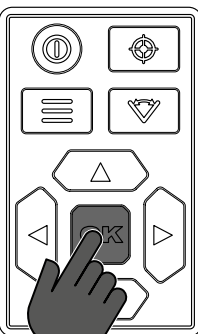
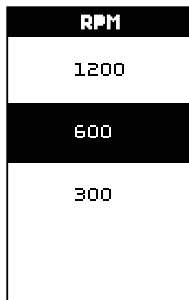
SWEEP

90°

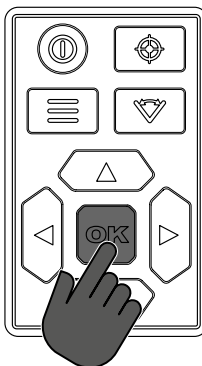
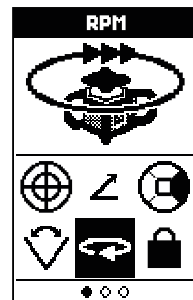
1



2



3



Laseri optimaalset pöörlemiskiirust saab valida PÖÖRLEMISREŽIIMIS.

Aeglasemate kiiruste tulemuseks on parem nähtavus, samas kui kiiremate kiiruste tulemuseks on pidevam joon, mis on parem möötmise reageerimisaja seisukohast.

1

CENTER LOCK

Diagram illustrating the initial step of centering the drone. The top part shows a drone and a remote control with a lock icon. The bottom part shows the remote control with the OK button being pressed.

2

SEARCHING

Diagram illustrating the second step of centering the drone. The top part shows a drone and a remote control with a search icon. The bottom part shows the drone being moved to the center of the frame, indicated by a green line and a double-headed arrow.

3

CENTER LOCKED

Diagram illustrating the third step of centering the drone. The top part shows a drone and a remote control with a lock icon. The bottom part shows the drone being moved to the center of the frame, indicated by a green line and a double-headed arrow.

Funktsioon KESKASENDI FIKSEERIMINE (CENTER LOCK) ühildub ainult teatud kiiruse- ja täpsuseseadistustega, ent mitte funktsiooniga CHANNEL-LINK. Selle funktsiooni kasutamisel võivad mõned seadistused automaatselt muutuda. Vajutage klahvi OK, et tühistada detektori teavituse seadistuse muutmist.

Kohe kui keskasend on fikseeritud, kohandab laser oma kallet veelgi, et jääda detektori keskmesse. Kui detektor lukustub või seda liigutatakse nii, et laserikiir ei ole enam andurile suunatud, siis see protsess ebaõnnestub ja kuvatakse hoiatus „ei leitud“.

Märkus Kui keskasendit ei ole võimalik fikseerida, kuvab detektor „ei leitud“. Nupu OK vajutamisel pöörduv kaugjuhtimispult/detektor tagasi peamenüüsse ja laser alustab iseloodimist. Valige menüüst keskasendi fikseerimise sümbol ja korra samm 1–3, kuni keskasend on fikseeritud.

Keskasendi fikseerimise tühistamine

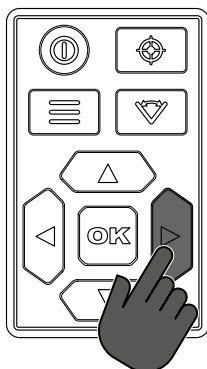
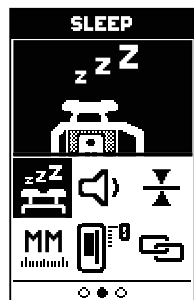
Vajutage ja hoidke samaaegselt all vasakut ja paremat nooleklahvi.

LEVELING

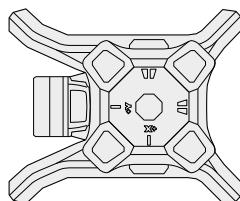
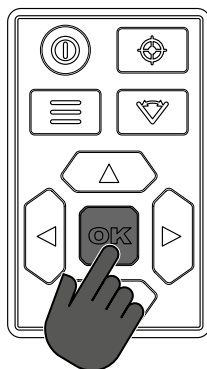
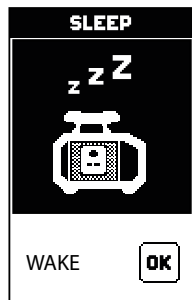
LEVELLED

Diagram illustrating the leveling function. The top part shows a drone and a remote control with a level icon. The bottom part shows the drone being moved to the center of the frame, indicated by a green line and a double-headed arrow.

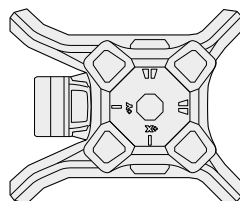
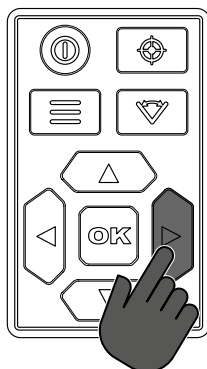
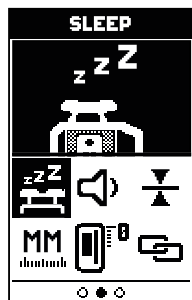
1



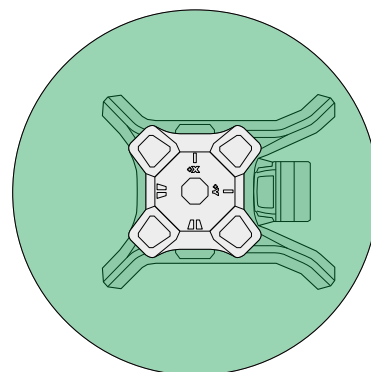
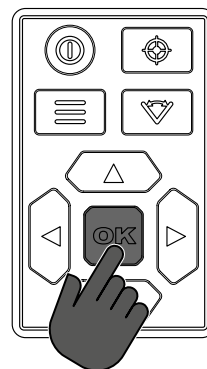
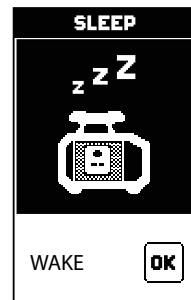
2



1



2



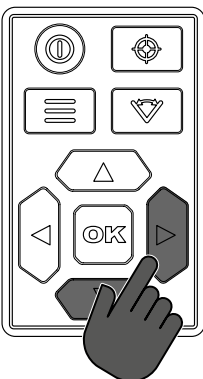
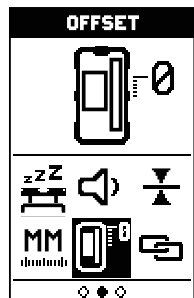
PUHKEREŽIIMI saab kasutada pöörleva laseri patarei säästmiseks, ilma et see mõjutaks laseri seadistust.

Märkus Laseripea ei pöörle enam ja laserdiodid kustub. Laser säilitab oma praeguse asendi ja seadistused ning aktiveeritakse PUHKEREŽIIMIST väljumisel uuesti. Kui laser on puhkerežiimis kauem kui 4 tundi, lülitub see automaatselt välja.

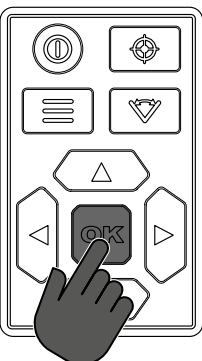
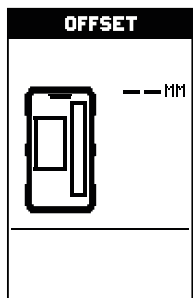
Aktiveerimine

Uuesti sisselülitamisel seotakse detektor laseriga uuesti ja avaneb puhkerežiimi menüü. Detektori saab uuesti aktiveerida, vajutades klahvi OK.

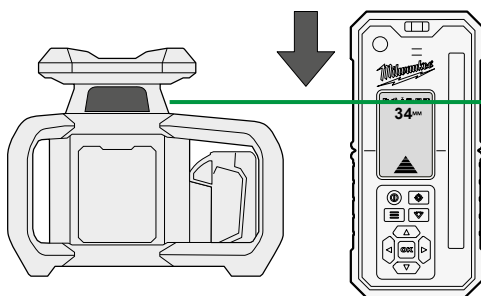
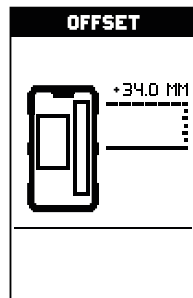
1



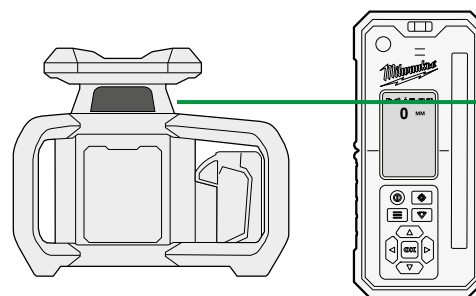
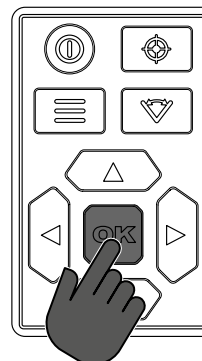
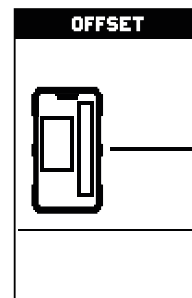
2



3



4

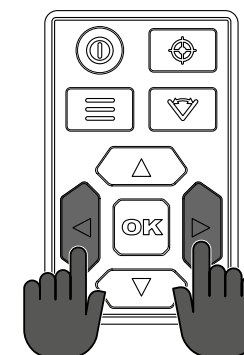
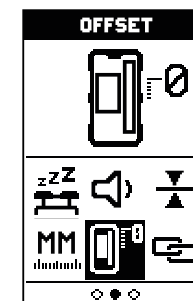


Detektor kuvab nihkekauguse lähtuvalt laserikiire praegusest asendist anduril.

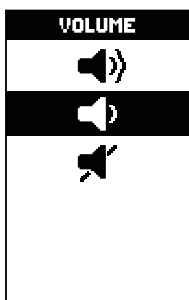
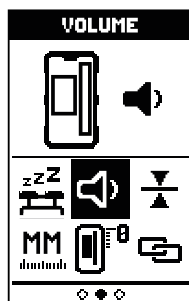
Märkus Nihe ei ühildu funktsioonidega „Keskasendi fikseerimine“ või „Keskasendi otsimine“. Nende funktsioonide käivitamine lähtestab nihke 0-le.

Nihkemenüü nullimine

Vajutage ja hoidke samaaegselt all vasakut ja paremat nooleklahvi.



Signaalitugevus



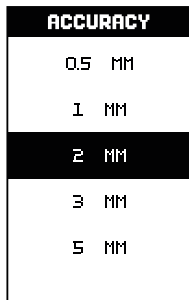
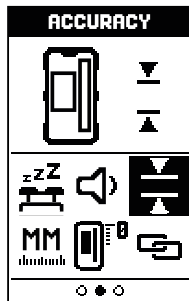
Saadaval on kolm seadistust:

- vali (> 95 dBA),
- vaikne (72–90 dBA),
- väljas.

Ümberlülitamisel esitatakse helinäide hetkel valitud seadistuse demonstreerimiseks.

Olekuribal olev ikoon uuendatakse ja see kuvab praeguse valiku.

Mõõtmise täpsus



Ekraanil olev sümbol uuendatakse ja see kuvab praeguse valiku.

Kaugjuhtimispuhli/detektori täpsus

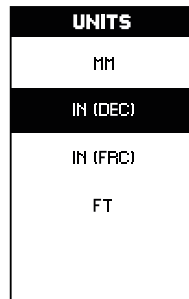
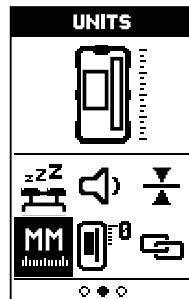
mm	in	ft	Aste
0.5	1/32	0.001	1
1	1/16	0.003	2
2	1/8	0.006	3
3	1/4	0.010	4
5	1/2	0.016	5

Keel



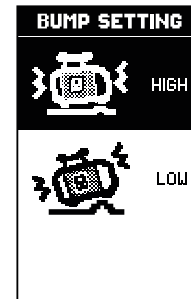
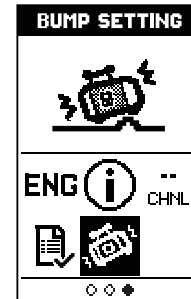
Valige esmakordsel kasutuselevõtul soovitud keel.

Mõõtühikud



Mõõtühikud kuvatakse peamenüüs ja neid ajakohastatakse menüüs OTSELUGEMINE.

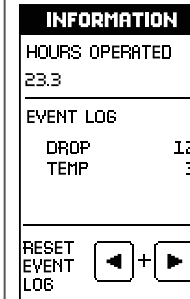
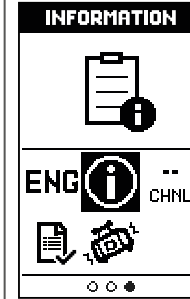
Pörutustundlikkus



Laser on tehases seadistatud suurele tundlikkusele.

Valige soovitud seadistus. Pärast seadistuse muutmist lähtestab laser pörutushäire uuesti.

Teabe kuvamine

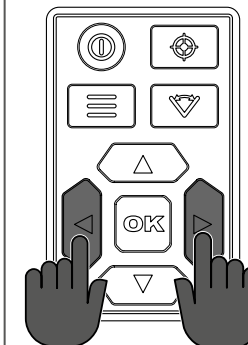


Annab teavet järgmise kohta:

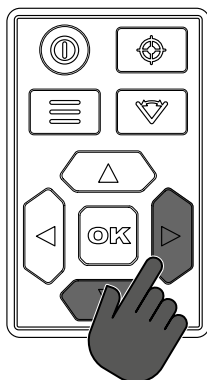
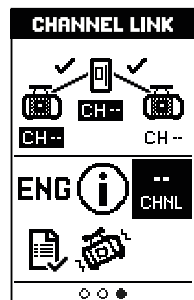
- töötunnid,
- tuvastatud allakukkumised,
- temperatuuriga seotud sündmused.

Sündmuste logi lähtestamine.

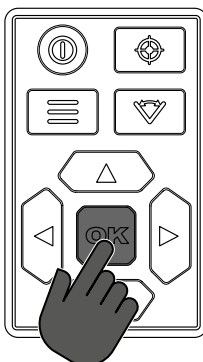
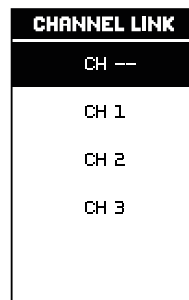
Vajutage ja hoidke samaaegselt all vasakut ja paremat nooleklahvi.



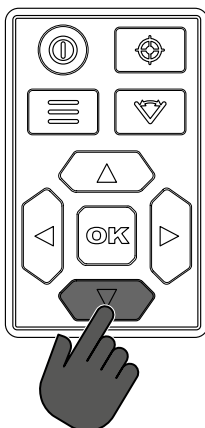
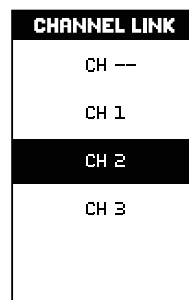
1



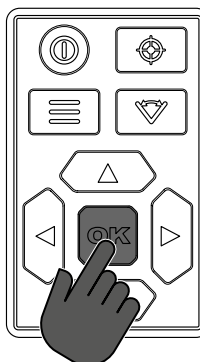
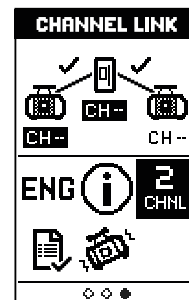
2



3



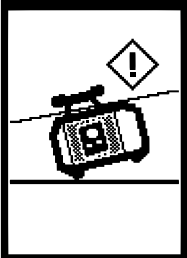
4



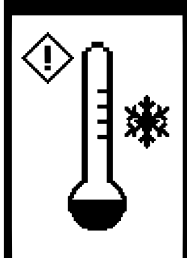
Channel-Linki saab kasutada teiste laserite põhjustatud häirete vältimiseks vilka tegevusega ehitusplatsil. Selleks tuvastatakse ja avastatakse eelistatud laser. Detektor ei suuda eristada kahte laserit samaaegselt. Veenduge, et detektori andurit tabab korraga alati ainult üks laser.

Märkus Detektor, mille seadistus on „CH--“, tuvastab laserid kõigil kanalitel. Seadistusega „CH 1, 2, 3“ tuvastab detektor ainult laserid vastavatel kanalitel. Selleks, et eristada laserit teistest ehitusplatsil olevatest laseritest, valige unikaalne kanal või valige „CH--“, et tunda samal ehitusplatsil ära kõik rohelised MILWAUKEE pöörlevad laserid.

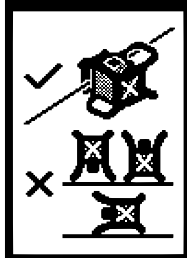
Märkus Channel-Link ühildub ainult teatud kiiruste ja funktsioonidega. Selle funktsiooni kasutamisel võivad mõned seadistused automaatselt muutuda. Vajutage klahvi OK, et tühistada detektori teavitus seadistuse muutmisest.

Loodimisviga
LEVELING ERROR


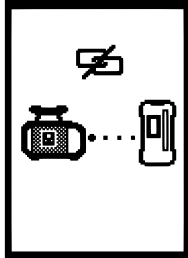
Laser ei suutnud leida loodimislahendust ajaületuse tõttu või sellepärast, et see oli väljaspool loodimisulatust. Veenduge, et laser on seadistamise ajal tasasel pinnal. Kui see ei toimi, vajutage laseri loodimisrežiimi klahvi. Kui see ei aita, lülitage laser välja ja uuesti sisse.

Temperatuurialarm
WARNING


Näitab, et laser on liiga kuum või liiga külm. Töö jätkamiseks tuleb laser viia sobivale töötemperatuurile. Pange seejuures tähele, et laseri sisetemperatuur võib olla mõne kraadi võrra kõrgem kui ümbritsev temperatuur.

Vertikaalse joondus häire ei ole õige
WARNING


See näidik kuvatakse siis, kui laser asub lubamatus vertikaalses joonduses. Seadistage laser vastavalt LCD-ekraanil olevatele juhistele. Klahviväli peab olema joondatud ülespoole ja paralleelselt põrandaga.

Ühendus puudub
NO CONNECTION


Valitud funktsioonid ei ole saadaval, kuna seade ei ole laseriga ühendatud. Järgige ühendamise samme ja seejärel teostage funktsioon uuesti.

Muud veateated

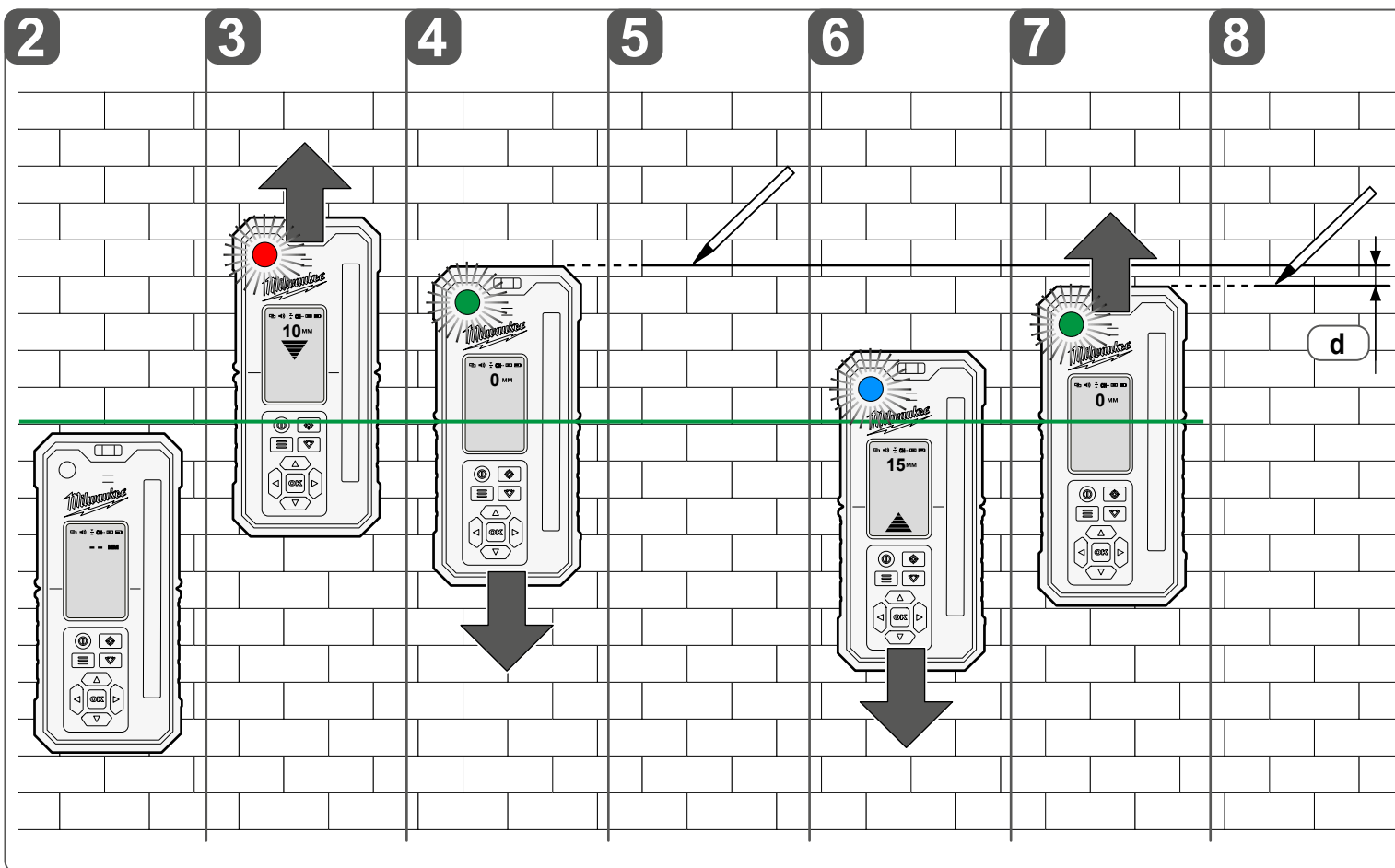
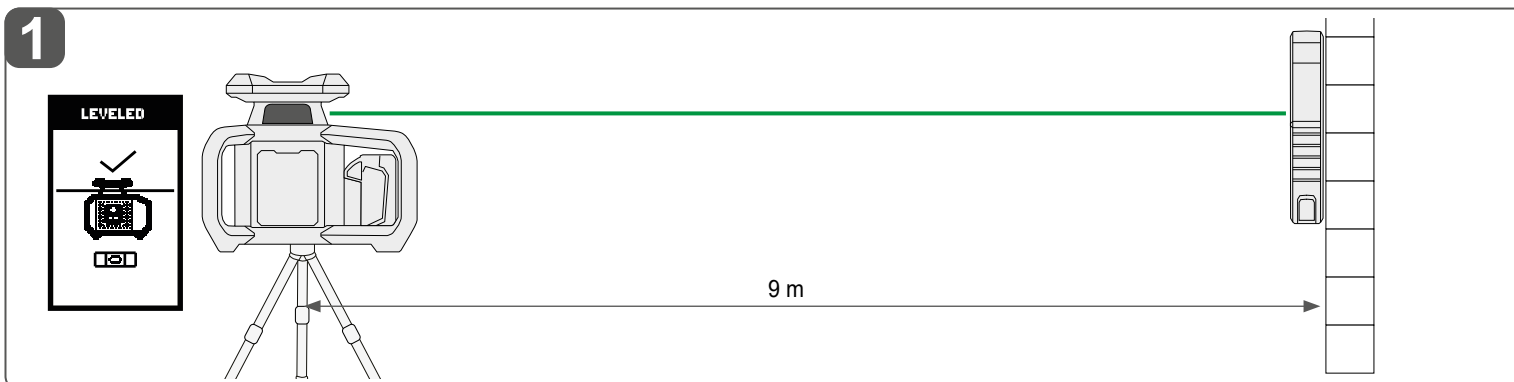
Veenduge, et patareid on sisestatud vastavalt patareipesas märgitud poolusele (+/-).

Vahetage kasutusea lõppu jõudnud patareid välja.

Veenduge, et seadme sisetemperatuur on ettenähtud töövahemikus. Kui seadet on ladustatud ülemäärase kuumuse või külma käes, oodake enne sisselülitamist vähemalt 2 tundi, et seade kohaneks ümbritseva temperatuuriga.

Kui detektor lukustub, vajutage ja hoidke pealülitit 15 sekundit all või eemaldage patareid, et seade lähtestada.

Kui probleem peaks jätkuvalt püsima, pöörduge volitatud MILWAUKEE klienditeeninduse poole.



Kontrollige uue detektori täpsust kohe pärast pakendist väljavõtmist ja enne ehitusplatsil kasutamist.

Kui täpsus peaks etteantud tooteandmetest erinema, võtke ühendust Milwaukee klienditeeninduskeskusega. Muul juhul muutub garantiinõue kehtetuks.

Täpsust mõjutavad tegurid

Muutused ümbritseva keskkonna temperatuuris võivad mõjutada laseri täpsust. Täpsete ja korratavate tulemuste saavutamiseks tuleb kirjeldatud protseduuri teostada, kui laser ei seisa maapinnal ja on asetatud tööpiirkonna keskele.

Paigaldage laser statiivile ja kontrollige statiivi loodimist.

Väär ümberkäimine laseriga, nt tugevad löögid kukkumisel, võib mõõdetäpsust mõjutada. Seetõttu soovitakse täpsus pärast mahakukkumist või enne olulisi mõõtmisi üle kontrollida.

Optimaalsed tulemused saavutatakse MILWAUKEE laseritega.

MÄRKUS. Äärmuslikud temperatuurid mõjutavad laseri täpsust.

Teostage detektori täpsuskontroll

1. Asetage ühilduv laseriseade siledast seinast 9 m kaugusele.
2. Asetage detektor vahetult laserikiire ette ja natuke projitseeritud laserijoonest allapoole lamedalt vastu seina.
3. Hoidke detektorit alati pörandi suhtes loodis ja lükake seda aeglaselt üles, kuni ilmub allapoole näitav nool.
4. Nihutage detektorit allapoole, kuni ilmub keskjoon.
5. Märkige joon seinalle.
6. Nihutage detektorit edasi allapoole, kuni on näha ülespoole näitav nool.
7. Nihutage detektorit ülespoole, kuni ilmub keskjoon.
8. Märkige joon seinalle.

Võrrelge kaugust d/2 allpool esitatud tabelis toodud väärtustega.

väga täpne	1,0 mm (± 0,5 mm)	@ 30 m
täpne	2,0 mm (± 1 mm)	@ 30 m
keskmine	4,0 mm (± 2 mm)	@ 30 m
ebatäpne	6,0 mm (± 3 mm)	@ 30 m
väga ebatäpne	10,0 mm (± 5 mm)	@ 30 m

Märkus Kui mõõdetud täpsus ei vasta tabelis esitatud andmetele, võtke ühendust MILWAUKEE volitatud klienditeenindusega.