

# E530

---

 **MANUAL**  
*Español*





# CONTENIDO

<b>INTRODUCCIÓN</b>	<b>1</b>
Mantenimiento y calibración	3
Manuales PDF	3
EasyLink	3
Viajar con su sistema de medición	4
<b>UNIDAD DE VISUALIZACIÓN</b>	<b>5</b>
Reinicio de la unidad de visualización	5
Botones de navegación	6
Botones Aceptar	6
Botones de función	6
Barra de estado	7
Volcado de pantalla	8
Indicadores LED	8
Batería	9
Carga de los detectores	9
Calculadora	10
Manipulación de archivos de medición	11
Guardar archivo	11
Administrador de archivos	11
Favoritos	12
Abrir archivo como plantilla	13
Copiar archivo en memoria USB	13
CódBarras	13
Imprimir archivo (opcional)	14
Descargar archivos al PC	14
Filtro	15
Unidades y resolución	16
Detektorrotation	16
Fecha y hora	16
Idioma	17
Usuario	17
Retroiluminación	17
Desconexión automática	18
VGA	18
Actualización del sistema	19
Licencia	20
Bluetooth®	21

<b>ELIJA EL PROGRAMA</b>	<b>23</b>
Preparativos	23
<b>PROGRAMA VALORES</b>	<b>25</b>
Tolerancia	26
Zoom	26
División por dos o ajuste cero de valores	27
Valores reales: colores	27
Registro automático	28
Nivel de precisión E290	28
Valores continuos	29
Formato de datos	29
Control de la calibración	30
<b>HORIZONTAL</b>	<b>31</b>
Montaje de las unidades	32
Conexión de los cables o de las unidades Bluetooth®	32
Cable	32
Introducir las distancias	34
Medición con Easy Turn™	35
Medición con el método 9-12-3	36
Resultado y ajuste	37
Valores en tiempo real	38
Compensación térmica	40
RefLock™	41
Tolerancia	42
<b>TREN DE MÁQUINAS (3)</b>	<b>45</b>
Introducir las distancias	46
Medición con EasyTurn™	47
Medición con el método 9-12-3	48
Resultado	49
Resultados, vista Máquinas	49
Resultados, vista Tabla	50
Resultado, vista Gráfica	51
Bloquear un par de patas	52
Ajuste óptimo y ajuste manual	52
Acoplamiento dudoso	52
Ajustar	53
Tolerancia	55

<b>DESAJUSTE DE LAS PATAS</b>	<b>57</b>
<b>VERTICAL</b>	<b>59</b>
Preparativos	59
Medición	60
Resultado	61
Ajuste de la máquina	62
<b>BTA</b>	<b>63</b>
Medición con unidad de visualización	65
Medición sin unidad de visualización	68
<b>VIBRÓMETRO</b>	<b>69</b>
Medición	70
Nivel de vibraciones	71
Valor de estado de los cojinetes	72
<b>BATERÍAS</b>	<b>73</b>
<b>DATOS TÉCNICOS</b>	<b>75</b>
Unidades de medición	77
BTA E170 (Opcional)	78
Vibrómetro (Opcional)	79
<b>INDEX</b>	<b>81</b>

# INTRODUCCIÓN

## Damalini AB

Damalini AB desarrolla, fabrica y comercializa los equipos de medición y alineación Easy-Laser®, que utilizan tecnología láser.

Contamos con más de 25 años de experiencia en tareas de medición sobre el terreno y desarrollo de productos. También ofrecemos servicios de medición, lo que significa que nosotros mismos utilizamos el equipo que desarrollamos y, por lo tanto, lo sometemos a mejoras continuas. Por este motivo nos atrevemos a calificarnos nosotros mismos como especialistas en medición.

No dude en ponerse en contacto con nosotros si tiene problemas con sus mediciones. Nuestra experiencia le ayudará a resolverlos fácilmente.

## Declaración de conformidad

Equipo: gama de productos Easy-Laser®

Damalini AB declara que la gama de productos Easy-Laser® se fabrica de acuerdo con las leyes nacionales e internacionales. El sistema se ha probado y homologado con arreglo a las normas siguientes:



Directiva CEM	2004/108/EG
Directiva de baja tensión	2006/95/EC
Clasificación láser	Europe: SS_EN 60825-1 USA: CFR 1040.10/11
Directiva RoHs	2011/65/EU
Directiva WEEE	2012/19/EU

Para dispositivos Bluetooth®: Este dispositivo cumple lo establecido en la sección 15 de los reglamentos de la FCC. Su funcionamiento está sujeto a las dos condiciones siguientes:



- (1) Este dispositivo no puede provocar interferencias perjudiciales.
- (2) Este dispositivo debe tolerar cualquier interferencia recibida, incluidas las que puedan perjudicar su funcionamiento.



Eliminación de aparatos eléctricos y electrónicos (aplicable en la Unión Europea y otros países europeos con programas de recogida selectiva)

Este símbolo, incluido en el producto o en su embalaje, indica que el producto no debe tratarse como residuo doméstico cuando llegue la hora de eliminarlo. En su lugar debe depositarse en un punto de recogida adecuado para el reciclaje de aparatos eléctricos y electrónicos. Al asegurarse de que este producto se elimina correctamente, ayuda a prevenir posibles efectos negativos sobre el medio ambiente y la salud humana. Si desea información más detallada sobre el reciclaje de este producto, póngase en contacto con su ayuntamiento, con el servicio de recogida de residuos domésticos o con el establecimiento de compra.

## Certificado de calidad

Damalini AB cuenta con la certificación ISO 9001:2008.

Número de certificado 900958.

Damalini AB declara que fabrica sus productos con arreglo a las normas y reglamentos nacionales e internacionales aplicables. Todos los componentes se comprueban antes del montaje y los productos finales se someten a pruebas de funcionalidad y a inspección visual antes de la entrega.

La calibración del equipo es plenamente conforme con la norma ISO9001: 2008 #7.6.

## Garantía limitada

Este producto ha sido fabricado con arreglo al estricto sistema de control de calidad de Damalini. Si falla en un plazo de dos (2) años a contar desde la fecha de compra, en condiciones de uso normal, Damalini lo reparará o sustituirá por otro sin coste alguno.

1. Se utilizarán piezas de repuesto nuevas o reacondicionadas.
2. Se sustituirá el producto por otro nuevo o fabricado con piezas nuevas o usadas en buen estado que ofrezca al menos la misma funcionalidad que el producto original.

Para que la garantía sea válida será preciso acreditar la fecha de compra, enviando una copia del justificante de compra original.

La garantía es válida en las condiciones de uso normales descritas en el manual del usuario que acompaña al producto. La garantía cubre los fallos del producto Easy-Laser® que puedan estar relacionados con defectos de materiales o fabricación. La garantía solo es válida en el país de compra.

La garantía no será válida en los casos siguientes:

- Si el producto se ha averiado debido a un uso indebido o incorrecto.
- Si el producto se ha visto expuesto a temperaturas extremas, desastres, golpes o alta tensión.
- Si el producto ha sido alterado, reparado o desmontado por personal no autorizado.

Las compensaciones por posibles daños debidos al fallo del producto Easy-Laser® no están incluidas en la garantía. Tampoco se incluyen los gastos de envío a Damalini.

---

### **Nota:**

*Antes de entregar el producto en garantía para su reparación, es responsabilidad del comprador realizar una copia de seguridad de todos los datos. La recuperación de datos no se incluye en el servicio de garantía y Damalini no se responsabilizará si se pierden o se dañan los datos durante el transporte o la reparación.*

---

## Garantía limitada de la batería de ión-litio

Las baterías de litio pierden inevitablemente capacidad con el tiempo, según la temperatura de uso y el número de ciclos de carga. Por ese motivo, las baterías internas recargables que se utilizan en la serie E no están comprendidas en nuestra garantía general de 2 años. Rige 1 año de garantía para una capacidad de la garantía de menos del 70% (una modificación normal implica que la batería, después de más de 300 ciclos de carga, todavía debe tener más del 70% de capacidad). Rigen 2 años de garantía si la batería queda inutilizada debido a defectos de fabricación o factores en los que se espera que Damalini podría haber influido, o si la batería presenta una pérdida de capacidad anormal con respecto al uso.

## Ampliación de la garantía

Los sistemas de medición y alineación Easy-Laser® cumplen las normas de calidad más exigentes. Por ello, hemos ampliado de forma gratuita el periodo de garantía hasta un total de 3 años.

El requisito previo para la ampliación de la garantía es que usted registre las partes de su sistema en Internet en un plazo de 6 meses a partir de la fecha de compra. El periodo de garantía comienza en la fecha de compra.

La ampliación de la garantía se aplica a todos los productos de acuerdo con los requisitos de la garantía de Easy-Laser®.

## Precauciones de seguridad

Easy-Laser® es un instrumento láser de clase II con una potencia inferior a 1 mW que requiere las precauciones de seguridad siguientes:

- No mirar nunca directamente al haz láser
- No dirigir nunca el haz láser a los ojos de otra persona



### **Nota:**

*Abrir las unidades láser puede liberar radiaciones peligrosas e invalida la garantía del fabricante.*

Si existe la posibilidad de que se produzcan lesiones al poner en marcha la máquina sobre la que se van a realizar las mediciones, deben ponerse todos los medios para impedir que así sea antes de instalar el equipo; por ejemplo, bloquee el interruptor en posición de desconexión o retire los fusibles. Estas precauciones de seguridad serán aplicables hasta que el equipo de medición se haya retirado de la máquina.

### **Nota:**

*Este sistema no se debe utilizar en entornos en los que exista riesgo de explosión.*

## Mantenimiento y calibración

Nuestros centros de servicio le ayudarán con rapidez si necesita reparar su sistema de medición o si ha llegado el momento de la calibración.

Nuestro centro de servicio principal está ubicado en Suecia. Sin embargo, existen varios centros de servicio locales autorizados para realizar determinados trabajos de mantenimiento y reparación. Póngase en contacto con el centro de servicio de su localidad antes de enviar el sistema de medición para su mantenimiento o reparación. Todos los centros de servicio están localizados en nuestro sitio web, en la sección Mantenimiento y calibración.

Antes de enviar un sistema de medición a nuestro centro de servicio principal, rellene el informe de mantenimiento y reparación disponible en línea.



## Manuales PDF

En nuestro sitio web están disponibles para descarga nuestros manuales en formato pdf. También encontrará los pdf en la memoria USB que se suministra con la mayoría de los sistemas.

## EasyLink

La nueva versión de nuestro programa de base de datos EasyLink se encuentra en la memoria USB que se suministra con la mayoría de los sistemas. Además, siempre puede descargar la última versión de [damalini.com](http://damalini.com)>Descargas>Software.

## **Viajar con su sistema de medición**

Cuando viaje en avión con su sistema de medición, recomendamos encarecidamente comprobar las normas que aplica cada aerolínea. Algunos países/aerolíneas tienen limitaciones para el equipaje registrado en relación con elementos que incluyan baterías. Para obtener información sobre las baterías de Easy-Laser®, consulte los detalles de la unidad al final de este manual. También es buena idea retirar las baterías del equipo, cuando sea posible, por ejemplo en D22, D23 y D75.

## **Compatibilidad**

La serie E no es compatible con las unidades analógicas anteriores de la serie D. No obstante, puede seguir utilizando sus soportes.

## **Exención de responsabilidad**

Damalini AB y sus distribuidores autorizados no asumen responsabilidad alguna por los daños que puedan sufrir las máquinas e instalaciones como resultado del uso de los sistemas de alineación y medición Easy-Laser®.

## **Copyright**

© Damalini 2015

Nos reservamos el derecho a cambiar o corregir la información del manual en ediciones posteriores sin previo aviso. Los cambios realizados en el equipo Easy-Laser® también pueden repercutir en la exactitud de la información.

*Mayo 2015*



Fredrik Eriksson

Director de calidad, Damalini AB

Damalini AB, Apdo. de correos 149, SE-431 22 Mölndal, Suecia

Teléfono: +46 31 708 63 00. Correo electrónico: [info@damalini.com](mailto:info@damalini.com)

Sitio web: [www.damalini.com](http://www.damalini.com).



# UNIDAD DE VISUALIZACIÓN

Mantenga presionado el botón de encendido/apagado para reiniciar la unidad de visualización.

## Reinicio de la unidad de visualización

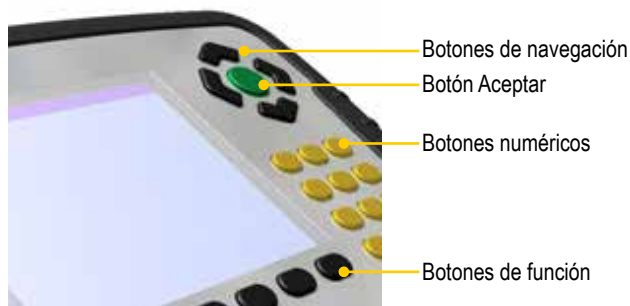
Mantenga presionado el botón de encendido/apagado para reiniciar la unidad de visualización.




- A** Conexión de entrada de alimentación.
- B** USB A (principal). Se utiliza para la memoria USB.
- C** USB B (secundario). Se utiliza para la conexión a un PC.
- D** Conexión para dispositivos Easy-Laser®.

## Botones de navegación

Los botones de navegación sirven para desplazarse por la pantalla. El icono seleccionado se identifica mediante un marco de color amarillo. Los botones de navegación también permiten desplazarse por los iconos de un submenú y modificar los valores de los campos.








## Botones Aceptar

La unidad tiene dos botones **Aceptar** (verdes) que funcionan de la misma manera. Pulse  para seleccionar el icono resaltado, por ejemplo.


## Botones de función

Los iconos situados encima de los botones de función varían en función de la vista que se encuentre activa en la pantalla.

A continuación, se enumeran los más comunes.

	<b>Volver</b> a la vista anterior. Manténgalo pulsado para abandonar el programa actual.
	<b>Volver</b> . No hay ninguna “vista anterior”. Sale del programa actual.
	<b>Más</b> . Contiene un submenú con funciones generales, como  (Panel de control) y  (Guardar archivo).

## Submenús

Los iconos con una flecha contienen un submenú. Utilice los botones de navegación para desplazarse por los submenús. Pulse  para seleccionar la opción deseada.



El botón de función con una flecha contiene un submenú

## Barra de estado

La barra de estado incluye información adicional, como un icono de advertencia, la hora y la conexión Bluetooth®.



También muestra mensajes de texto relacionados con:

- El icono seleccionado.
- Sugerencias sobre la información que se espera que especifique el usuario.


## Iconos de la barra de estado

	<b>Advertencia.</b> Seleccione el botón de función  para obtener más información sobre la advertencia.
	<b>Advertencia.</b> Se muestra cuando se giran las coordenadas en el detector. Vaya al panel de control para rotar las coordenadas.
	Batería de la unidad de visualización baja.
	<b>Unidad de visualización en carga.</b> Indica que se ha conectado un adaptador de corriente.
	<b>Reloj de arena.</b> La unidad de visualización se encuentra realizando una tarea.
	Progreso de la medición. El tiempo depende del filtro seleccionado.
	Filtro seleccionado.
	<b>Periférico.</b> Indica que se ha conectado un dispositivo periférico, por ejemplo, un proyector.
	<b>Bluetooth®.</b> Indica que la funcionalidad Bluetooth® está activada. El número que aparece a un lado corresponde al número de unidades Bluetooth® conectadas.
	Imprimir informe en impresora térmica. La impresora térmica es un equipo opcional.
	Impresión efectuada correctamente.
	Problema en la impresión.

## Volcado de pantalla

Es posible realizar volcados del contenido que se muestra en una pantalla en un determinado momento. Después, el volcado se puede enviar por correo electrónico o se puede utilizar en informes.

### Cómo realizar un volcado de pantalla

1. Mantenga pulsado el botón numérico de punto (.) durante 5 segundos.
2. Aparecerá un reloj de arena en la barra de estado.
3. El volcado de pantalla se guarda en el sistema de archivos como archivo .jpg. El nombre se forma con la fecha y la hora de creación. Seleccione  para abrir archivos guardados. Consulte el apartado “Manipulación de archivos de medición” en la página 11.

## Indicadores LED

### Indicador derecho


<b>Amarillo</b>	Intermitente: se está cargando la batería interna de la unidad de visualización.
-----------------	--

### Indicador izquierdo

El indicador izquierdo tiene varias funciones y colores:

<b>Rojo/azul</b>	Intermitente rápido: se está reprogramando el sistema.
<b>Rojo</b>	Intermitente: advertencia (por ejemplo, batería baja).
<b>Azul</b>	Intermitente: buscando detectores con Bluetooth®. Luz fija: conectado a detectores con Bluetooth®.
<b>Verde</b>	Intermitente: está arrancando la unidad de visualización. Luz fija: la batería interna de la unidad de visualización está totalmente cargada.
<b>Azul claro</b>	Intermitente: la retroiluminación está desactivada, pero la unidad de visualización sigue encendida. Pulse cualquier botón para activar la unidad de visualización.

# Batería

Seleccione  para acceder a la vista Batería. Esta vista ofrece información general sobre el estado de las baterías de todos los dispositivos conectados.



La serie E **no** es compatible con las unidades de la serie D.

## **Nota:**

*Al final de la jornada, cargue todo el sistema. Enchufe el adaptador de corriente a la unidad de visualización y conecte las unidades de medición por cable.*

## Carga de la unidad de visualización

La unidad de visualización se puede utilizar a temperaturas comprendidas entre -10 °C y +50 °C. El rango de temperaturas admisibles durante la carga es de  $\pm 0$  °C a +40 °C.

## **Nota:**

*Si apaga la unidad de visualización durante la carga, se cargará más rápido.*

## Adaptador de corriente

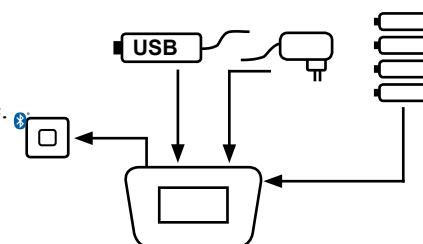
Con el adaptador de corriente enchufado puede seguir trabajando.

## PC con cable USB

Con este método puede abrir los archivos guardados en la unidad de visualización desde el explorador de su PC. No obstante, la unidad de visualización permanece bloqueada.




## Carga de los detectores

Los detectores no llevan batería integrada. Conéctelos a la unidad de visualización con el cable o utilice la batería recargable. Consulte el apartado Baterías en la página 14.



# Calculadora

La calculadora se encuentra en la vista Inicio y en el Panel de control (  ).

1. Seleccione  y  para abrir la calculadora.
2. Utilice el teclado numérico y los botones de función para introducir los valores.
3. Pulse  para realizar el cálculo.






Pulse para ver el submenú



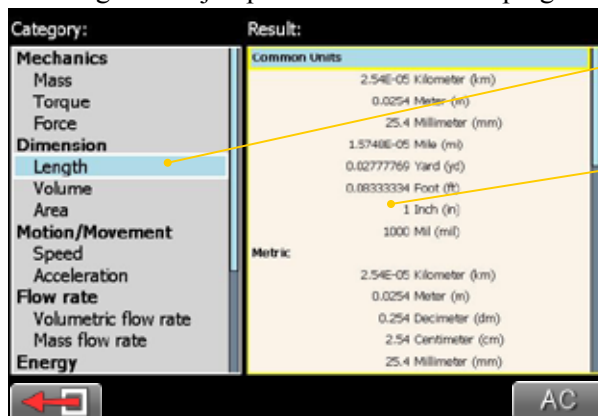
Utilice el botón Aceptar como signo igual (=)

# Convertidor de unidades

El convertidor de unidades se encuentra en la vista Inicio y en el Panel de control (  ).

1. Seleccione  y  para abrir el convertidor de unidades.
2. Seleccione una categoría. Utilice los botones de navegación para desplazarse hacia arriba y hacia abajo.
3. Pulse el botón de navegación a la derecha. Se activa la columna de resultado.
4. Seleccione la unidad que desea convertir.
5. Introduzca una cantidad. Se recalculan las otras unidades.

En el siguiente ejemplo se selecciona una pulgada.






Seleccione categoría



Seleccione unidad y cantidad

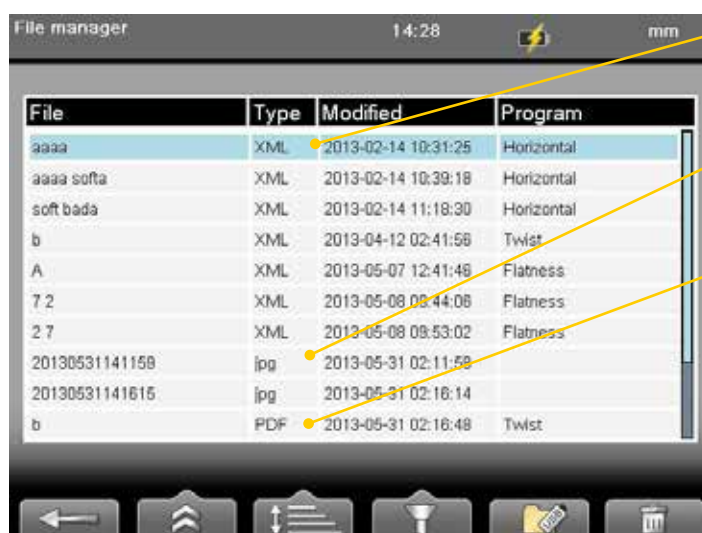
# Manipulación de archivos de medición

## Guardar archivo

1. Seleccione  y  para guardar su medición.
2. Introduzca un nombre de archivo. La fecha y la hora se añadirán automáticamente al nombre de archivo. Las mediciones que guarde también estarán disponibles para los demás usuarios.
3. Pulse  para guardar el archivo.

## Administrador de archivos

Seleccione  (en la vista Inicio o en el Panel de control) para abrir mediciones guardadas. Se abrirá el Administrador de archivos. Aquí podrá ver con facilidad cuándo y con qué programa se guardó el archivo. Pulse  para abrir un archivo de medición.



File	Type	Modified	Program
aaaa	XML	2013-02-14 10:31:25	Horizontal
aaaa softa	XML	2013-02-14 10:39:18	Horizontal
soft bada	XML	2013-02-14 11:18:30	Horizontal
b	XML	2013-04-12 02:41:58	Twist
A	XML	2013-05-07 12:41:48	Flatness
7 2	XML	2013-05-08 08:44:08	Flatness
2 7	XML	2013-05-08 08:53:02	Flatness
20130531141158	jpg	2013-05-31 02:11:58	
20130531141615	jpg	2013-05-31 02:16:14	
b	PDF	2013-05-31 02:16:48	Twist

**xml**

Archivo de medición.

**jpg**


















"Volcado de pantalla" en la página 8

**PDF**

Informe. El informe en PDF no se puede abrir en la unidad de visualización.

El sistema E420 no ofrece el formato PDF.






## Botones de función

	Volver a la vista anterior.
	 "También puede guardar una medición, descargar el informe pdf a su ordenador e imprimir dicho informe. Informe" en la página 14.  "Abrir archivo como plantilla" en la página 13.  Imprimir archivo"Imprimir archivo (opcional)" en la página 14.
	 Ordenar los archivos alfabéticamente.  Ordenar los archivos por programa de medición.  Ordenar por hora.
	 Mostrar todos los archivos.  Mostrar solo archivos xml.  Mostrar solo archivos pdf.  Mostrar solo archivos jpg  Mostrar solo Favoritos..
	"Copiar archivo en memoria USB" en la página 13.
	Borrar archivos. Borrar todos los <b>archivos</b> mostrados o solo el archivo seleccionado.

## Favoritos

Es posible guardar una medición como un Favorito. Un Favorito puede usarse si hay muchas bridas o máquinas con las mismas dimensiones, por ejemplo, ya que de esta forma no tendrá que especificar las mismas distancias o tolerancias una y otra vez. Cuando haya guardado un Favorito, se mostrará un nuevo icono en la pantalla de inicio.



### Crear un favorito

1. Seleccione  para abrir el administrador de archivos y seleccione un archivo.
2. Seleccione  y  para guardar el archivo seleccionado como un Favorito.
3. Vaya a la pantalla de inicio y seleccione  para ver todos los favoritos.
4. Pulse  para abrir un Favorito. Se completan todas las distancias.







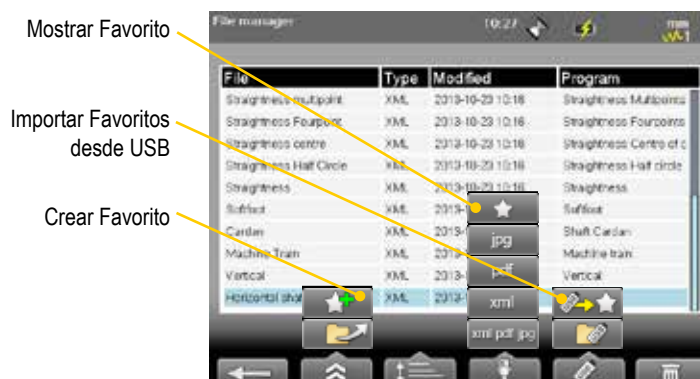
### Importar favoritos

Los archivos de favoritos se guardan en la carpeta Favoritos en la unidad de visualización.

1. Conecte la unidad de visualización a un ordenador y abra la carpeta Favoritos.
2. Copie el archivo .FAV (favourite) en la raíz de una unidad de memoria USB.
3. Conecte la unidad de memoria USB a una unidad de visualización y seleccione  y  para importar.

### Eliminar favorito



1. Seleccione  para abrir el administrador de archivos y seleccione un archivo.
2. Seleccione  y  para mostrar todos los archivos de favoritos.
3. Seleccione un archivo y .






## Abrir archivo como plantilla

Puede abrir una medición guardada y utilizarla para realizar otra medición. Puede resultar muy útil si hay muchas bridas o máquinas con las mismas dimensiones, por ejemplo, ya que, de esta forma, no tendrá que especificar las mismas distancias una y otra vez.

1. Seleccione  (en la vista Inicio o en el Panel de control). Se abrirá el Administrador de archivos.
2. Seleccione un archivo de la lista y a continuación pulse . Se abrirá la vista Editar distancia.
3. Cambie las distancias si es necesario y siga en la vista de medición.

## Copiar archivo en memoria USB


Es fácil copiar una medición guardada u otros archivos en una memoria USB.

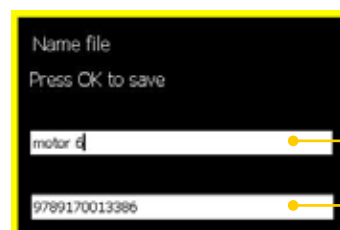
1. Inserte una memoria USB.
2. Seleccione el archivo que desee y pulse .
3. Se creará una carpeta automáticamente en la memoria USB. El archivo se guarda en la carpeta \Damalini\archive\.

## CódBarras

### Guardar archivo con código de barras

No todos los sistemas incluyen el lector de códigos de barras. La primera vez que mida una máquina, pegue en ella un código de barras y guarde la medición junto con el código de barras leído. De ese modo, cuando tenga que volver a alinear la misma máquina solamente tendrá que escanear el código de barras para disponer de todos los datos de la máquina.

1. Lea el código de barras de la máquina.
2. Introduzca un nombre de archivo.
3. Pulse  para guardar el archivo. Todos los datos medidos se guardan junto con el código de barras.



Nombre de archivo

Número de código de barras

El número del código de barras se añade al nombre de archivo.

Namn	Senast ändrad	Typ	Storlek
taper.2009-10-05 01:45-05.6.bob.XML	2009-10-05 13:45	XML-dokument	22 kB
standard.2009-10-13 03:58-05.6.bob.XML	2009-10-13 15:58	XML-dokument	17 kB
Small flange.2009-10-21 02:30-09.6.bob.XML	2009-10-21 14:30	XML-dokument	40 kB
pump 1.2010-03-17 11:58-05.5.bob.EAN9789170013386.XML	2010-03-17 11:58	XML-dokument	5 kB
pump 1.2010-03-17 11:57-17.5.bob.EAN9789170013386.XML	2010-03-17 11:57	XML-dokument	5 kB

Nombre de archivo    Fecha y hora    Usuario    N.º de código de barras


Lector de códigos de barras



### Abrir archivo con código de barras

- Arranque la unidad de visualización y lea el código de barras. Se abre automáticamente la **última** medición realizada y guardada con este código de barras.



#### O BIEN




- Seleccione  para abrir la vista Archivo. Lea el código de barras de la máquina. **Se mostrarán todas** las mediciones guardadas con ese código de barras.

## Imprimir archivo (opcional)

N.º art. 03-1004

La impresora térmica es un equipo opcional.

1. Guarde la medición. Para imprimir desde un programa de eje, hay que abrir una medición guardada antes de poder imprimir un informe.
2. Conecte la impresora térmica y seleccione  y .
3. La barra de estado muestra el progreso.

	Imprimir informe en impresora térmica.
	Impresión efectuada correctamente.
	Problema en la impresión.



También puede guardar una medición, descargar el informe pdf a su ordenador e imprimir dicho informe. **Informe**

Se genera un informe que se guarda en el sistema de archivos. No es posible abrir una medición antigua y volver a guardarla (salvo en el programa Máquinas en serie). Sin embargo, sí se puede generar un nuevo informe desde un archivo abierto. Así, por ejemplo, se puede cambiar el idioma y generar un nuevo informe desde una medición abierta. El informe se puede descargar a un PC e imprimir.

### Logotipo de la empresa

Puede sustituir el logotipo del informe por su propio archivo .jpg.

1. Asigne al logotipo el nombre `logo.jpg`. El logotipo predeterminado tiene 230 x 51 píxeles.
2. Conecte la unidad de visualización al PC con el cable USB.
3. Guarde la imagen en la carpeta `Damalini/custom/reports/logo` de la unidad de visualización.

A menudo las extensiones de archivo (por ejemplo .jpg) están ocultas en la ventana del explorador. Para mostrar las extensiones de archivo siga estos pasos: Abra una ventana del explorador y pulse Alt para acceder al menú. Seleccione Herramientas > Opciones de carpeta. Haga clic en la ficha Ver > Configuración avanzada > Desactive la casilla Ocultar las extensiones de archivo para tipos de archivo conocidos.

### Formato de fecha

De manera predeterminada, el formato de fecha y hora es el de Europa Central (CET). Puede cambiar el formato de fecha y hora utilizado en sus informes PDF.

Consulte el apartado “Fecha y hora” en la página 16.



## Descargar archivos al PC

1. Encienda la unidad de visualización.
2. Conecte el cable USB entre la unidad de visualización y el PC.
3. Con este tipo de conexión, la unidad de visualización se bloquea.
4. Puede ver los archivos y copiarlos al PC.

### EasyLink

También puede utilizar nuestro programa de base de datos EasyLink para ver los archivos en el PC. EasyLink se encuentra en la memoria USB que se suministra con la mayoría de los sistemas. Además, siempre puede descargar la última versión de [damalini.com](http://damalini.com)>descargas>software.

# Panel de control

Selecione  y  para abrir el panel de control. Parte de la configuración es personal y será la predeterminada la próxima vez que inicie el sistema.



## Nota:

No todos los ajustes están disponibles en todos los sistemas.

## Filtro

Selecione  para abrir la vista Filtro.

El filtro que seleccione en la vista Filtro se guardará como un ajuste personal.

Si el aire que atraviesa el haz láser está a diferentes temperaturas, es posible que se modifique la dirección del haz. Asimismo, si los valores de la medición fluctúan, es posible que la lectura sea inestable. Intente reducir las corrientes de aire entre el láser y el detector; por ejemplo, retire las fuentes de calor o cierre las puertas. Si las lecturas siguen siendo inestables, aumente el valor de filtro (así, el filtro estadístico dispondrá de más muestras).

Medición del progreso. El tiempo depende del filtro que haya seleccionado. Filtro seleccionado



## Seleccionar filtro

Utilice el valor de tiempo más bajo posible que garantice una estabilidad aceptable durante la medición. El valor predeterminado es 1. Normalmente, se utilizará un valor de filtro entre 1 y 3. Si selecciona el valor 0, no se utilizará filtro en la medición.

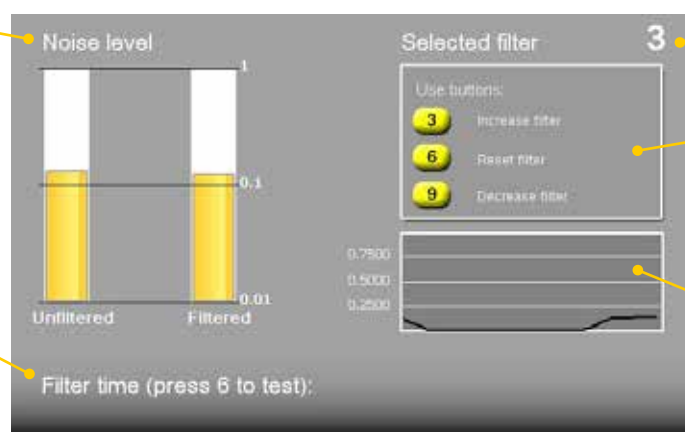
Utilice los botones numéricos 3, 6 y 9 para definir el filtro. En la vista Filtro pero también cuando esté usando un programa de medición.



Use los botones numéricos para seleccionar el filtro

Nivel de ruido actual en el sistema antes y después del filtrado

Pulse el botón de función 6 para probar durante cuánto tiempo el progreso de medición es




Filtro seleccionado actualmente

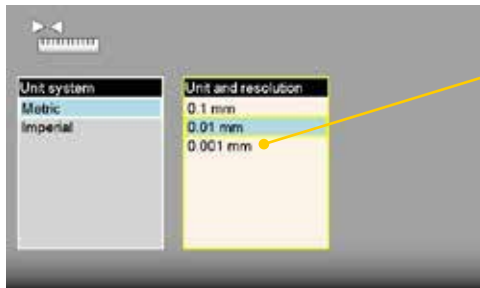
Use los botones numéricos para definir el filtro. El número 6 restablecerá el filtro

La gráfica muestra el nivel de ruido filtrado a lo largo del tiempo

## Unidades y resolución

### Ajuste personal

Seleccione  para abrir la vista Unidades y resolución. Utilice los botones de navegación para desplazarse entre los campos. Elija el sistema métrico o el imperial y defina la resolución que desee utilizar. El valor predeterminado es 0,01 mm (0,4 mil). La unidad seleccionada se muestra en la barra de estado.




### Nota:

Es posible seleccionar 0,0001 mm solo en el sistema E940.

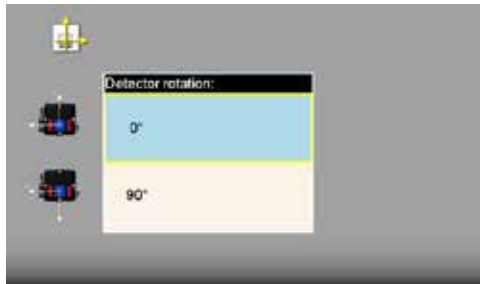
Para E420, solo es posible 0,01 mm.

## Detektorrotation

### Ajuste personal

El sistema de coordenadas puede girar 90°. Seleccione  para abrir la vista Rotación del detector. Una vez giradas las coordenadas, aparece una advertencia en la barra de estado.


La rotación del detector solamente afecta a los detectores que tienen dos ejes.

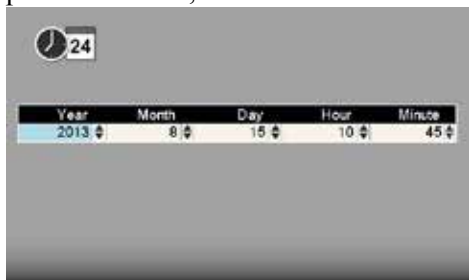


Advertencia que se muestra en la barra de estado


Vista de rotación del detector

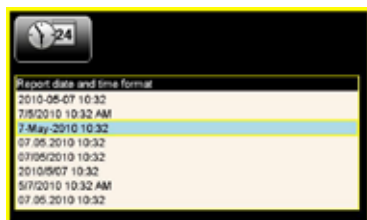
## Fecha y hora

Seleccione  para abrir la vista Fecha y hora. Ajuste la fecha y la hora. De forma predeterminada, se utiliza la hora de Europa Central (CET).



Vista Fecha y hora



Seleccione  para definir el formato de fecha que se utilizará en sus informes PDF.

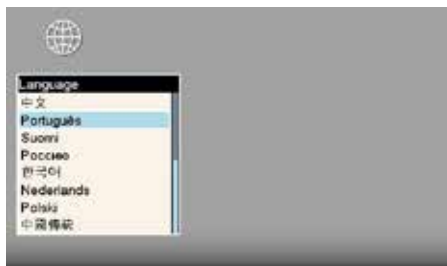


Fecha y hora utilizados en los informes PDF

## Idioma


### Ajuste personal

Seleccione  para abrir la vista Idioma. El idioma predeterminado es el inglés. Utilice los botones de navegación para seleccionar un idioma. Pulse  para guardar los cambios.



Vista Idioma

## Usuario

Seleccione  para abrir la vista Usuarios. Para almacenar la configuración personal se utiliza una cuenta de usuario.



Utilice los botones de función   para agregar o eliminar usuarios. Para cambiar de usuario, basta con seleccionar el usuario que se desea utilizar y pulsar .



Vista de usuario

## Retroiluminación

### Ajuste personal

Seleccione  para abrir la vista Retroiluminación. Utilice los botones de navegación para desplazarse entre los campos. Pulse  para guardar los cambios. Cuando la retroiluminación está desactivada, la señal de LED izquierda se vuelve intermitente para indicar que la unidad de visualización sigue encendida.

### Nivel de retroiluminación

Ajuste la retroiluminación para facilitar la lectura a pleno sol. Recuerde, no obstante, que un contraste alto consume más batería. El valor predeterminado es 50%.

### Reducir después de

Indique el tiempo que debe transcurrir antes de la reducción de la retroiluminación para ahorrar energía. La unidad de visualización se oscurecerá, pero seguirá encendida. El valor predeterminado es Nunca.

### Apagar después de



Indique el tiempo que debe transcurrir para que se desactive la retroiluminación. El valor predeterminado es Nunca.



Vista Retroiluminación

## Desconexión automática

### Ajuste personal

Seleccione  para abrir la vista Autoapagado. Seleccione el tiempo que debe transcurrir antes de que se produzca la desconexión automática. Utilice los botones de navegación para seleccionar el tiempo. Pulse  para guardar los cambios.




Vista de desconexión automática

### Nota:

Las mediciones en curso no se guardan en caso de autoapagado.

## Información

Seleccione  para ver en pantalla la información sobre el número de serie y la versión del equipo.



Vista de información

## VGA

(No disponible en todos los sistemas.)

Permite mostrar la imagen de la pantalla de la unidad de visualización con un proyector, por ejemplo, en un curso de formación. Debe instalarse en fábrica previo pedido.

Seleccione  para abrir la vista VGA.



## Actualización del sistema





### Descarga del archivo de actualización

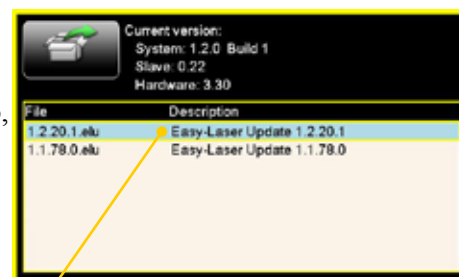
1. Vaya a [www.damalini.com](http://www.damalini.com) > Descargas > Software > Actualización del firmware, unidades de visualización serie E.
2. Descargue el archivo de actualización en su PC.
3. Descomprima el archivo.
4. Copie el archivo .elu en el directorio raíz de una memoria USB.



Guarde el archivo .elu en una memoria USB.

### Instalación del archivo de actualización

1. Encienda la unidad de visualización. Asegúrese de que la batería interna de la unidad de visualización esté cargada. El símbolo de la batería debe estar, como mínimo, de color amarillo.
2. Inserte la memoria USB en la unidad de visualización. No retire la memoria USB hasta que termine la actualización.
3. Seleccione  y  para abrir la vista Actualización del sistema.
4. Seleccione el archivo de actualización y pulse .
5. Seleccione . Comienza la instalación.
6. La unidad de visualización se reiniciará automáticamente cuando termine la instalación y mostrará el menú principal.



Seleccione el archivo .elu.

### Nota:

*Durante el reinicio, la pantalla se pone negra hasta un minuto. Además, al aparecer el menú principal se puede quedar "colgada" (no responder cuando se pulsan botones). Si le ocurre esto, mantenga pulsado el botón de encendido/apagado 15 segundos como mínimo para reiniciar la unidad de visualización.*





El menú principal se muestra automáticamente después del reinicio.

### Paquete de fuentes

Algunos de los sistemas más antiguos de la serie E no tienen instaladas las fuentes Unicode. Para instalar las actualizaciones de sistema más recientes, tiene que instalar el paquete de fuentes Unicode.

Compruebe si necesita esta instalación:

1. Seleccione  y  para abrir la ventana Idioma.
2. Compruebe si tiene instalado el idioma chino. **Si lo tiene, ya dispone del paquete de fuentes adecuado.**  
En caso contrario, vaya a [www.damalini.com](http://www.damalini.com) > Descargas > Software > Actualización del paquete de fuentes, unidad de visualización serie E, y siga las instrucciones anteriores para instalarlo.



¿Está instalado el idioma chino?  
No necesita actualizar el sistema con el paquete de fuentes.





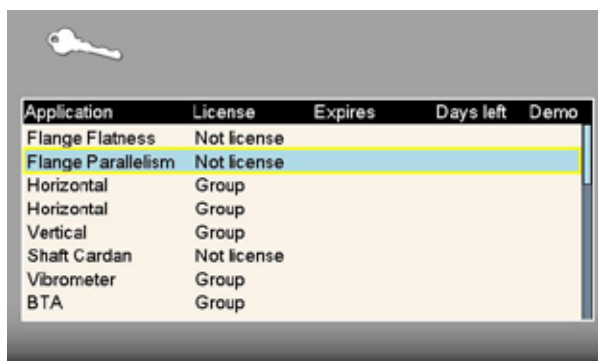
## Licencia

Actualizar las licencias de la unidad de visualización es muy sencillo.

1. Póngase en contacto con su distribuidor de Easy-Laser® si desea actualizar las licencias de su unidad de visualización.
2. Recibirá un mensaje de correo electrónico con información sobre cómo descargar el archivo de actualización.
3. Guarde el archivo en la raíz del sistema de archivos de una memoria USB o directamente en la unidad de visualización.

### Guardar el archivo en USB

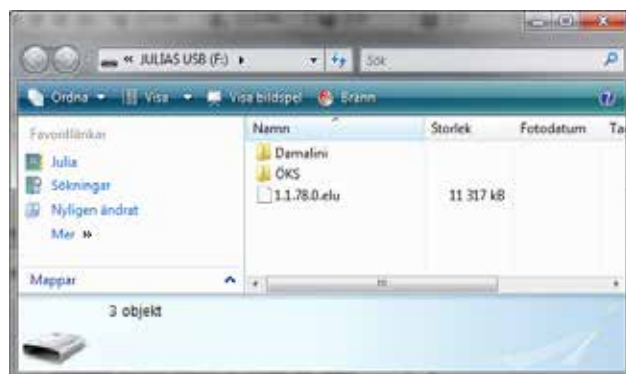
1. Guarde el archivo de licencia descargado en una memoria USB.
2. Inserte la memoria USB en la unidad de visualización.
3. Seleccione  y  para abrir la ventana Licencia.







4. Seleccione  para buscar licencias.
5. Pulse  para importar la licencia.

### Guardar el archivo en la unidad de visualización

1. Conecte la unidad de visualización a un PC.
2. Guarde el archivo de licencia en la raíz del volumen de almacenamiento de la unidad de visualización.



3. Seleccione  y  para abrir la ventana Licencia.
4. Seleccione  para buscar el nuevo archivo de licencia. Se abrirá una pantalla.
5. Ignore el texto y seleccione . El archivo de licencia se instala y le proporciona funcionalidad completa.



## Bluetooth®

La tecnología inalámbrica Bluetooth® permite que la unidad de visualización y el detector intercambien datos sin utilizar cables.

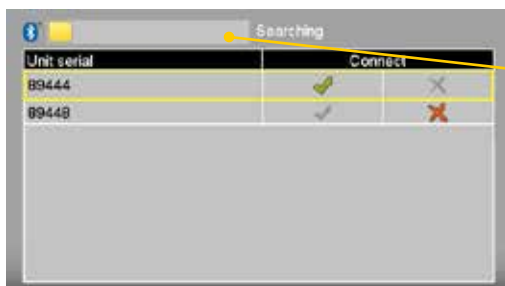


Algunos detectores tienen Bluetooth® integrado, otros tienen una unidad Bluetooth separada que se conecta al detector. *Consulte los datos técnicos para obtener más información.*

### Instalación

Esto solo es necesario al añadir nuevas unidades Bluetooth® a la lista.

1. Seleccione para abrir la ventana Bluetooth®.
2. Seleccione para buscar las unidades Bluetooth®.
3. La vista se actualiza con las unidades Easy-Laser® Bluetooth® a las que puede conectarse.



Buscando unidades Bluetooth®

4. Seleccione la unidad a la que desea conectarse y seleccione . La unidad se conectará automáticamente al iniciar un programa de medición.
5. Pulse para guardar los cambios y salir de la vista Bluetooth®.
6. Especifique un programa de medición. La unidad de visualización se conectará a las unidades seleccionadas. El piloto LED izquierdo parpadeará en azul mientras se conecta y lucirá fijo una vez establecida la conexión.
7. Un icono en la barra de estado indicará cuántas unidades Bluetooth® están conectadas.



una unidad Bluetooth® conectada



### Botones de función




	Volver al panel de control. Se guardan los cambios realizados en la tabla.
	Buscar unidades Bluetooth®.
	Cancelar búsqueda. Se usa si ya se ha encontrado su unidad Bluetooth®.
	Eliminar una unidad Bluetooth® unit de la lista.
	Conectar la unidad. La unidad se conectará automáticamente al iniciar un programa de medición.
	Desconectar la unidad. La unidad seguirá en la lista.

### Nota:

*No utilice una unidad Bluetooth® y una conexión por cable al mismo tiempo.*

### Utilizar una sola unidad Bluetooth®

Muchos de nuestros sistemas llevan dos unidades de medición. En algunos casos, es posible que quiera utilizar solamente una con un transmisor láser. Por omisión, ambas unidades están ajustadas en “Conectar ”. Si la unidad que no va a utilizar está ajustada en “Conectar ”, el sistema continuará intentando conectarse a ella, aunque no esté enchufada.

1. Conecte la unidad Bluetooth al detector.
2. Seleccione  para abrir la ventana Bluetooth®.
3. Ajuste la unidad Bluetooth® que desee utilizar en .
4. Compruebe que todas las demás unidades estén ajustadas en .
5. Especifique un programa de medición.

La unidad de visualización se conectará a la unidad seleccionada. El proceso puede llevar un par de minutos.

---

#### **Nota:**

*Quite la unidad Bluetooth® de la unidad de medición antes de guardar el equipo en el maletín. Si está conectada, descargará la unidad de medición.*

---

### Información de Bluetooth®

Este dispositivo contiene

ID FCC: PVH0925

IC: 5325A-0925

Este dispositivo cumple lo establecido en la sección 15 de los reglamentos de la FCC. Su funcionamiento está sujeto a las dos condiciones siguientes:

- (1) Este dispositivo no puede provocar interferencias perjudiciales.
- (2) Este dispositivo debe tolerar cualquier interferencia recibida, incluidas las que puedan perjudicar su funcionamiento.

# ELIJA EL PROGRAMA

## Preparativos

Antes de iniciar una medición, es conveniente efectuar algunas comprobaciones para asegurarse de que se obtendrá una medición correcta y precisa.

- Procure realizar las mediciones en un entorno adecuado. La luz solar fuerte, las luces de emergencia, las vibraciones y las variaciones de temperatura pueden afectar a las lecturas.
- Asegúrese de que las superficies estén limpias.
- Asegúrese de que el asiento de la máquina sea estable.
- Compruebe el juego y la holgura en el cojinete.



### Valores

Muestra lecturas reales de las unidades S y M.



### Horizontal

Para alinear máquinas horizontales.



9-12-3. Se registran posiciones de medición a las 9, las 12 y las 3.

EasyTurn™. Se registran posiciones de medición con un giro de tan solo 40°.



### Tren de máquinas (3)

Para alineación de trenes de máquinas con tres máquinas.



### Desajuste de las patas

Comprueba si la máquina apoya por igual en todas sus patas.



### Vertical

Para alinear máquinas montadas en vertical.



### BTA

Para alinear transmisiones de correa y de cadena.



### Vibrómetro

Muestra el nivel de vibraciones en "mm/s" y el valor correspondiente al estado de los cojinetes en "g".

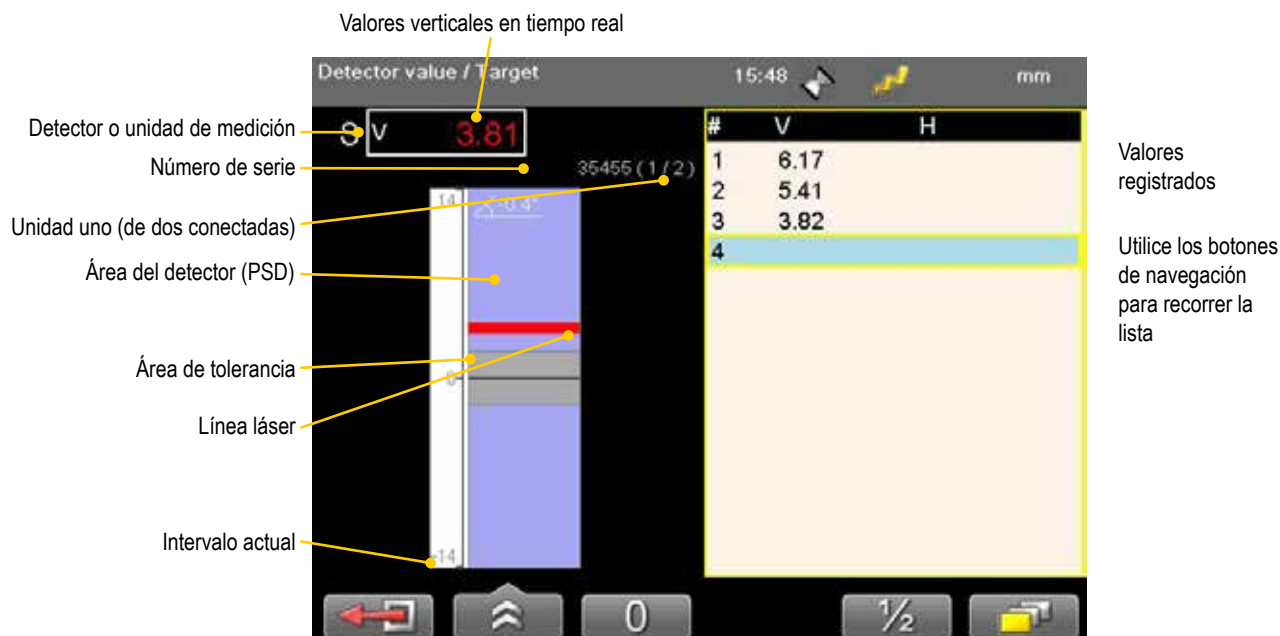


# PROGRAMA VALORES



Con el programa Valores se pueden consultar las lecturas de los detectores en tiempo real. De manera predeterminada, se muestran un objetivo y una tabla.




Pulse para registrar valores.



## Botones de función

	<b>Volver.</b> Sale del programa.
	<b>Abrir el Panel de control.</b> Consulte también <i>Unidad de visualización &gt; Panel de control.</i> <b>Tolerancia.</b> <b>Zoom.</b> <b>Guardar archivo.</b> Consulte también <i>Unidad de visualización &gt; Manipulación de archivos de medición.</i> <b>Auto record (Registro automático).</b> Registra los valores automáticamente. <b>Eliminar.</b> Elimina las mediciones registradas. Imprimir informe en impresora térmica (equipo opcional). Consulte también <i>Valores continuos.</i>
	<b>Ajuste cero.</b> Pone a cero el valor actual.
	<b>Dividir por dos.</b> Divide entre dos el valor mostrado.
	<b>Absolute (Absoluto).</b> Recupera el valor absoluto. Solo está disponible después de la puesta a cero o la división entre dos.
	<b>Vistas.</b> Elija el modo de presentación de los valores. Utilice los botones de navegación izquierda y derecha para alternar entre dos o más detectores cuando solo se muestre una diana.

## Tolerancia

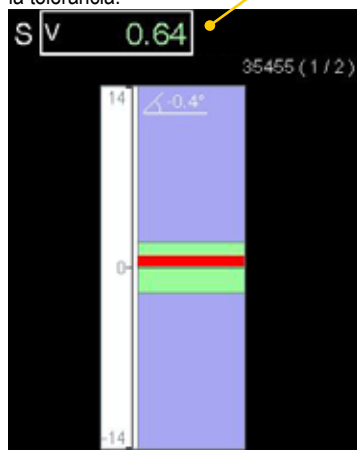
1. Seleccione  y  para fijar la tolerancia. Se puede establecer una tolerancia distinta para la dirección vertical y horizontal.
2. Utilice los botones de navegación para desplazarse entre los campos.
3. Pulse .

Seleccione tolerancia. Pulse Aceptar para guardar.

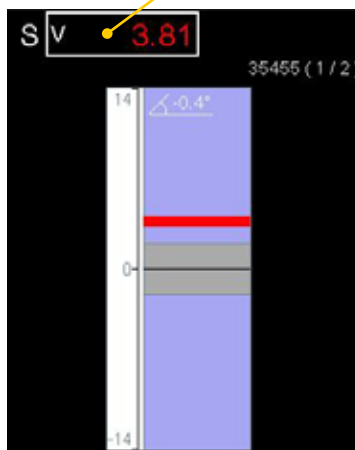
Tolerancia - mm

Vertical	Horizontal
3	2




Los valores en tiempo real y la marca se muestran en verde cuando están dentro de la tolerancia.



Los valores en tiempo real se muestran en rojo cuando se salen de la tolerancia.

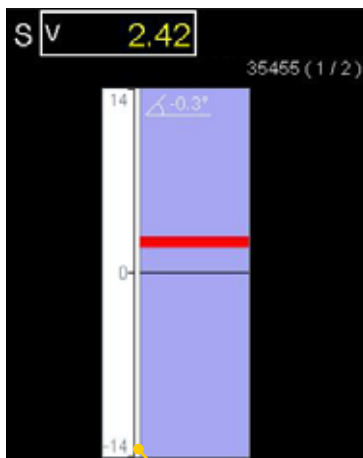


## Zoom

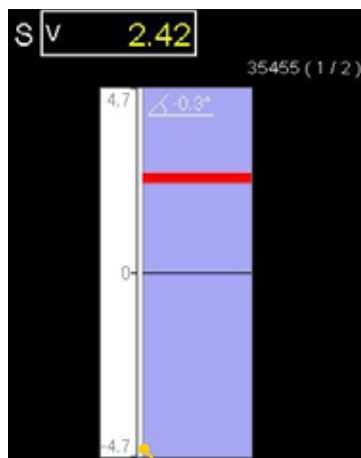
1. Seleccione  y  para utilizar el zoom.
2. Seleccione un factor de zoom entre 1 y 5. Utilice los botones de navegación para aumentar o disminuir dicho factor.
3. Pulse .

Seleccione factor zoom. Pulse Aceptar para guardar.

Factor zoom. 3 x



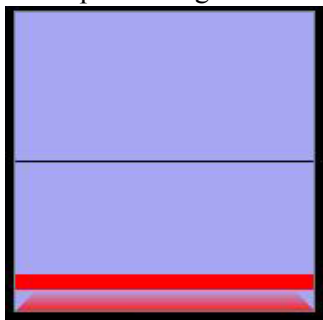
Vista predeterminada



Factor de zoom establecido en 3

## Advertencia por proximidad al borde

Cuando el haz láser está cerca del borde, el borde se “ilumina” a modo de advertencia. No es posible registrar valores cuando aparece esta advertencia.

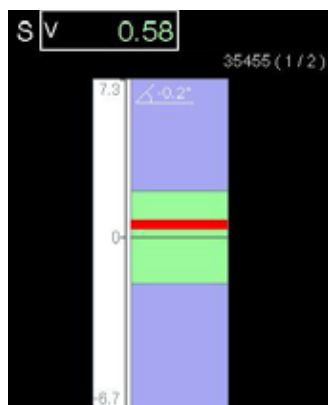


## División por dos o ajuste cero de valores

### Valor a mitad

Seleccione  $\frac{1}{2}$  para dividir por dos el valor mostrado.

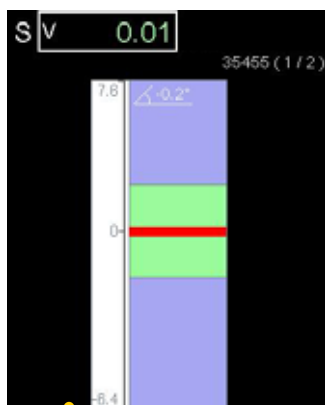
La línea cero del PSD se desplaza a mitad de camino de la línea láser.



### Valor a cero

Seleccione 0 para poner a cero el valor mostrado.

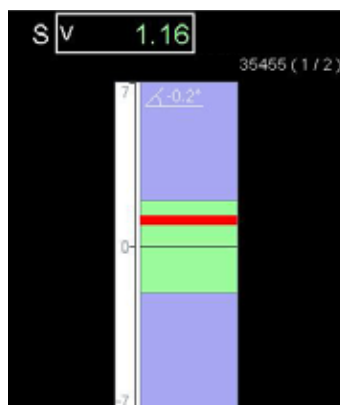
La línea cero del PSD se desplaza a la línea láser.



### Valor absoluto

Seleccione  $\frac{1}{4}$  para recuperar el valor absoluto.

La línea cero del PSD regresa al centro del PSD.



Observe el cambio del intervalo actual

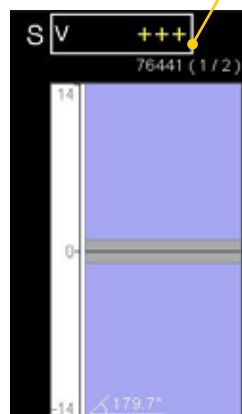
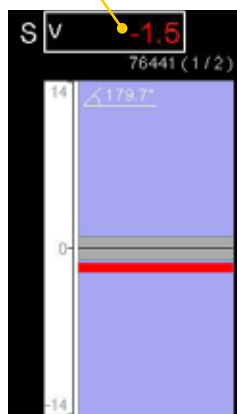
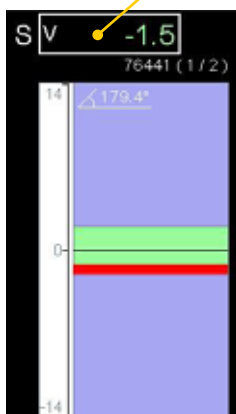
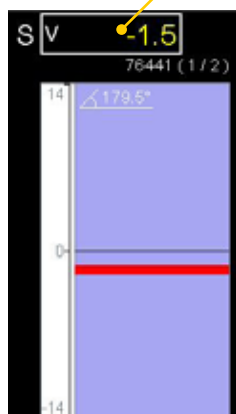
## Valores reales: colores

Los valores en tiempo real normalmente se muestran en amarillo

Verde si están dentro de la tolerancia




Rojo si están fuera de la tolerancia

Pérdida de señal; por ejemplo, haz láser interrumpido



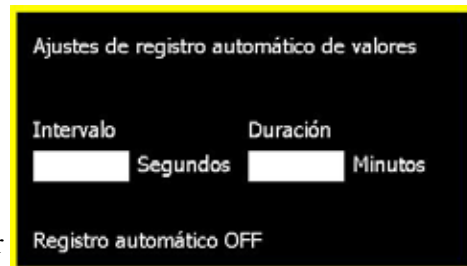
## Registro automático

En el programa Valores se pueden registrar valores automáticamente. Es muy útil, por ejemplo, cuando se desean registrar valores durante un período de tiempo más prolongado.

1. Seleccione  y  para iniciar el registro automático.
2. Seleccione Intervalo.
3. Pulse el botón de navegación a la “derecha”.
4. Seleccione Duración.
5. Pulse . Empezará el registro y podrá ver el progreso en la pantalla.


Este icono indica que se están registrando valores

Este icono indica que se están registrando valores



## Vistas

Puede decidir cómo desea que se presenten los valores actuales. De manera predeterminada, se muestran una diana y una tabla, pero, si lo desea, puede mostrar sólo la diana, por ejemplo.

Seleccione  Para ver las distintas opciones de diseño.

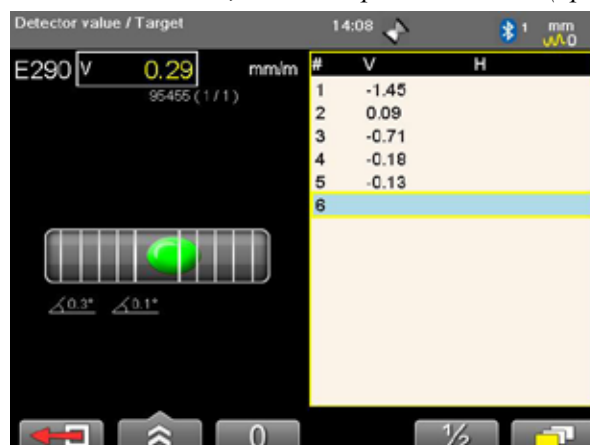
### Nota:

Utilice los botones de navegación a la izquierda y a la derecha para alternar entre dos o más detectores cuando solo se muestre la diana.

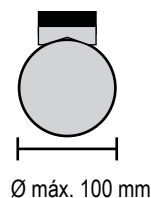
## Nivel de precisión E290

Conectar a través de Bluetooth. “Bluetooth®” en la página 21.

Para la calibración, “Nivel de precisión E290 (opcional)” en la página 148.



Para medir un eje con el nivel de precisión, es recomendable que el eje no tenga más de 100 mm de diámetro.

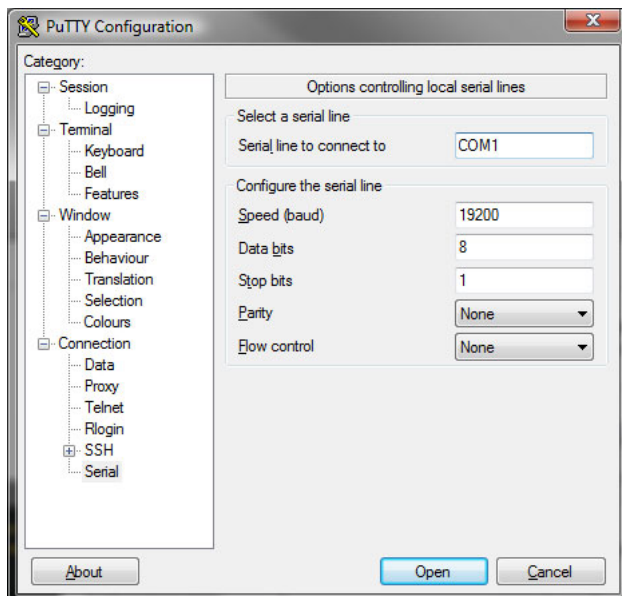




# Valores continuos




La función Valores continuos permite transferir datos desde la unidad de visualización. Para ello se necesita un cable de módem nulo USB a USB; el cable USB que se suministra con el sistema no funciona con valores continuos.

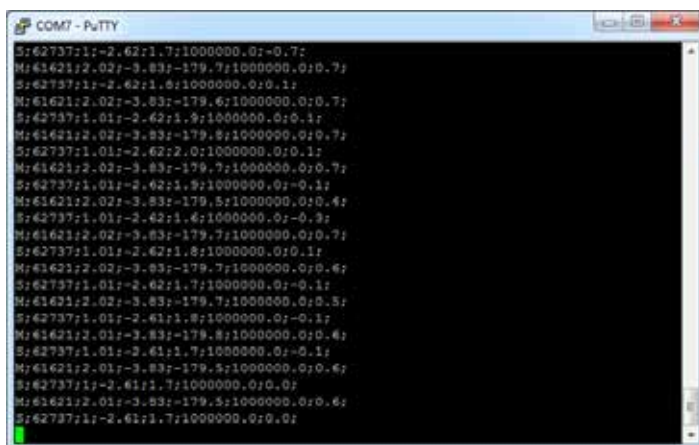
1. Conecte la unidad de visualización al PC con el cable de módem nulo USB a USB.



El cable de módem nulo USB a USB aparece como un puerto serie virtual con las propiedades siguientes:  
19200 bps, 8n1 sin control de flujo.

El número de puerto, por ejemplo, se puede averiguar con el Administrador de dispositivos. Consulte 'Puerto serie USB' en 'Puertos (COM y LPT)'.

2. Haga clic en Abrir.
3. Inicie los Valores de programa en la unidad de visualización.
4. Seleccione  y  para iniciar los valores continuos.
5. Para detener el proceso, seleccione .



En este ejemplo, se utiliza PuTTY para mostrar los datos continuos

## Formato de datos

Los datos se envían en líneas con valores separados por punto y coma. Cada línea comienza con una identificación de detector, S, M, Vib o BTA, seguida por un número de serie del detector. La unidad y la resolución dependen de la configuración en el perfil de usuario.

**Datos de Vib:** Vib;serie;LP;HP;G;

**Datos de BTA:** BTA;serie;PSD1X;PDF2X;PDF3X;ángulo de eje X;ángulo de eje Y;ángulo de eje Z;




**Datos de S:** S;serie;PSD X; PSD Y; ángulo de eje X;ángulo de eje Y;ángulo de eje Z;

**Datos de M:** M;serie;PSD X; PSD Y; ángulo de eje X;ángulo de eje Y;ángulo de eje Z;

## Control de la calibración

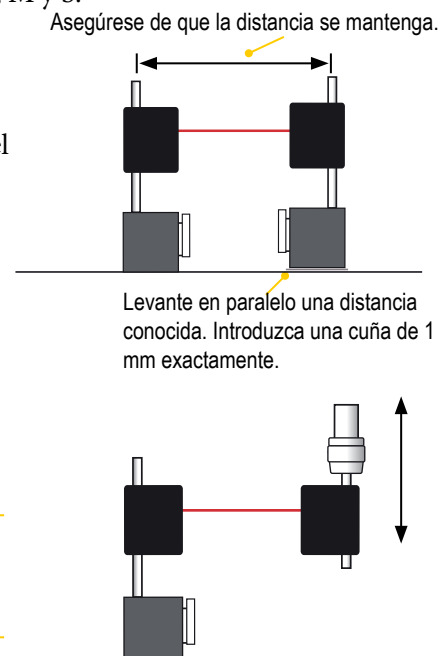
Utilice el programa Valores para comprobar si las lecturas del detector están dentro de las tolerancias especificadas.

### Comprobación rápida


1. Ponga la tolerancia en 0,01 mm (0,5 mil).
2. Seleccione  y mostrar objetivos de ambas unidades, M y S.
3. Seleccione  para poner a cero el valor.
4. Ponga una cuña bajo la base magnética para levantar la unidad M 1 mm (100 mils). La lectura de la unidad M debe coincidir con el desplazamiento, con un margen del 1% (0,01 mm  $\pm$  1 dígito) (1 mil  $\pm$  1 dígito).
5. Quite la cuña de la unidad M.
6. Seleccione  para poner a cero el valor.
7. Realice una marca para identificar la posición del detector.
8. Ponga la cuña bajo la base magnética de la unidad S. La lectura de la unidad S debe coincidir con el desplazamiento, con un margen del 1% (0,01 mm  $\pm$  1 dígito) (1 mil  $\pm$  1 dígito).

#### **Nota:**

La cuña debe tener exactamente 1 mm. En este ejemplo, solamente se comprueba la unidad M.



### Control de la precisión

1. Sujete una unidad en una máquina-herramienta.
2. Seleccione  para poner a cero el valor.
3. Mueva las unidades una distancia conocida para usar el desplazamiento del husillo de una máquina-herramienta.
4. La lectura de la unidad sujeta debe coincidir con el movimiento, con un margen del 1% (0,01 mm  $\pm$  1 dígito) (1 mil  $\pm$  1 dígito).

#### **Nota:**

En este ejemplo, solamente se comprueba la unidad sujeta a la máquina.

# HORIZONTAL



Para máquinas montadas en horizontal.

Seleccione entre los siguientes métodos de medición:



## EasyTurn™

Comience en cualquier punto de la vuelta. Las tres mediciones de posición pueden registrarse con solo 20° entre las posiciones. De forma predeterminada, se muestra el programa EasyTurn.



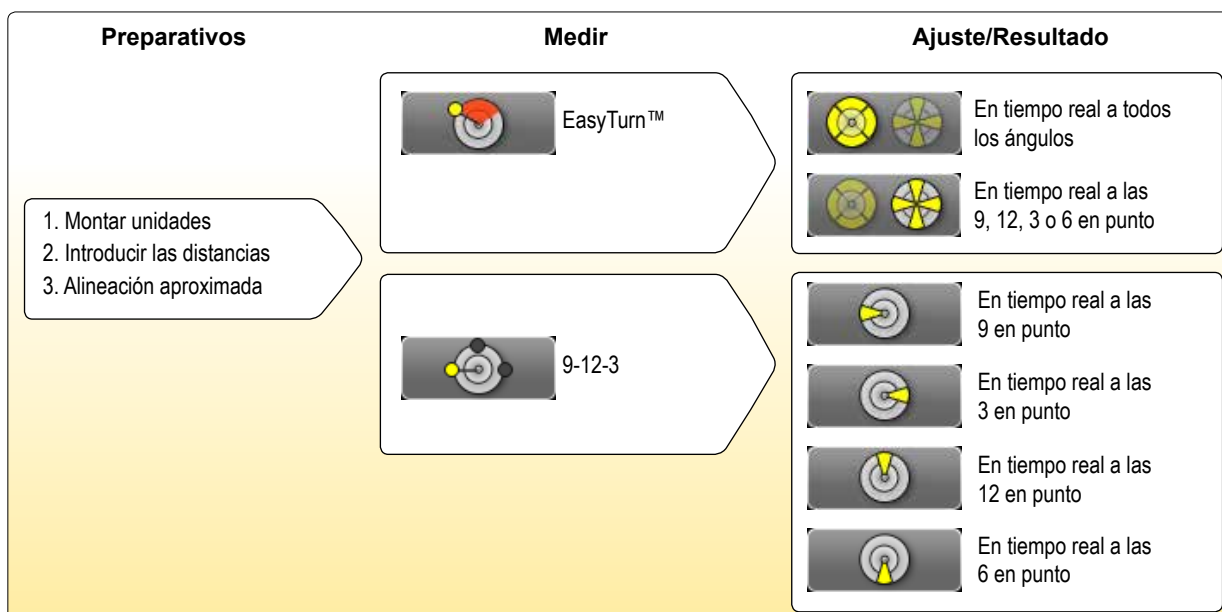
## 9-12-3

Las posiciones de medición se registran a las 9, las 12 y las 3 en punto. No se usan los inclinómetros.

### Nota:

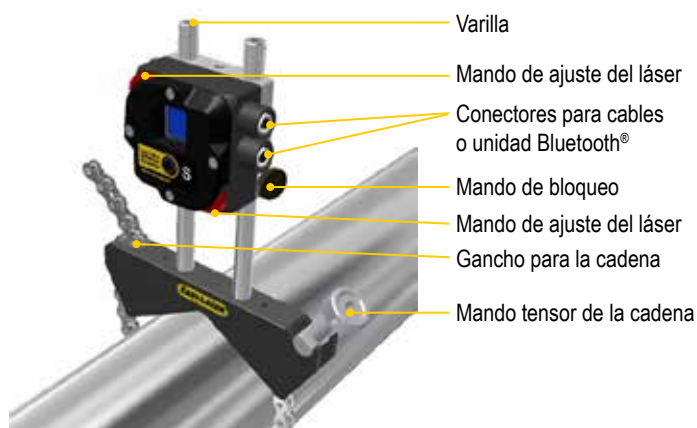
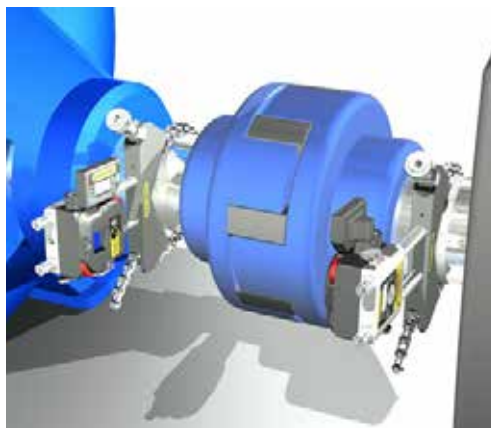
Las mediciones realizadas con una versión anterior del programa horizontal se abren con dicha versión anterior del programa. Encontrará información sobre la versión anterior del programa en el manual correspondiente.

## Procedimiento



## Montaje de las unidades

1. Monte la unidad S en la máquina fija y la unidad M en la máquina móvil.
2. Monte las unidades una frente a otra. Asegúrese de que sus ángulos de rotación y radio sean aproximadamente iguales.



Unidades de medición montadas (la imagen muestra unidades de medición de 2 ejes)

## Conexión de los cables o de las unidades Bluetooth®

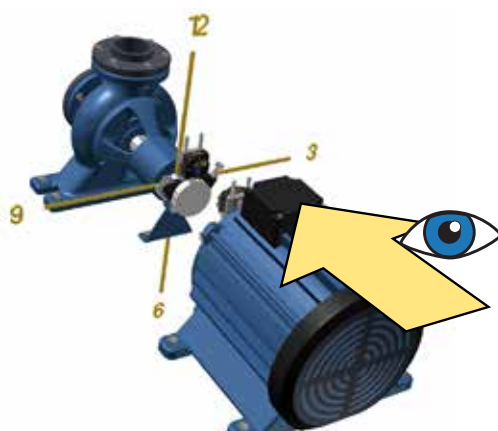
### Cable

La unidad de medición tiene dos conectores que se usan para cables o unidades Bluetooth®.

1. Conecte un cable a la unidad de visualización. Conecte el otro extremo a cualquiera de las unidades de medición.
2. Conecte el segundo cable entre las unidades de medición.

### Bluetooth®

La unidad de visualización dispone de tecnología inalámbrica Bluetooth®, que le permite recibir datos sin necesidad de cables. Si desea más información, consulte el apartado “Bluetooth®” en la página 21.

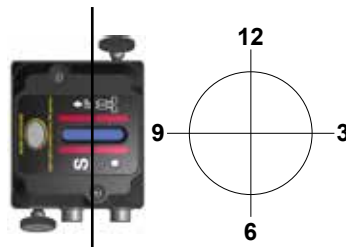


Colóquese mirando a la máquina fija (S) desde la máquina móvil (M). De ese modo, la posición de las 9 queda a la izquierda, como en los programas de medición.

## Ajuste de las unidades de medición

Coloque las unidades de medición en las varillas, asegurándose de que su ángulo de rotación y su radio sean aproximadamente iguales. Tendrá que colocar las unidades de medición con cierta desviación (consulte la imagen). Asegúrese también de que el mando de ajuste se pueda mover en ambas direcciones.

1. Coloque las unidades de medición en la posición de las 9. Ajuste la línea láser en el centro de ambos objetivos. Utilice los mandos de ajuste o desplace los detectores por las varillas.



2. Gire los ejes 180°. Haga una marca en las varillas o en la máquina, a media distancia entre la línea láser y el centro de ambos objetivos.



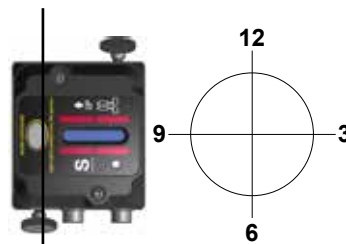
3. Ajuste los haces láser a media distancia del centro de los objetivos. Utilice los mandos de ajuste o desplace los detectores por las varillas.



4. Ajuste la máquina móvil hasta que el haz láser incida en el centro de ambos objetivos.



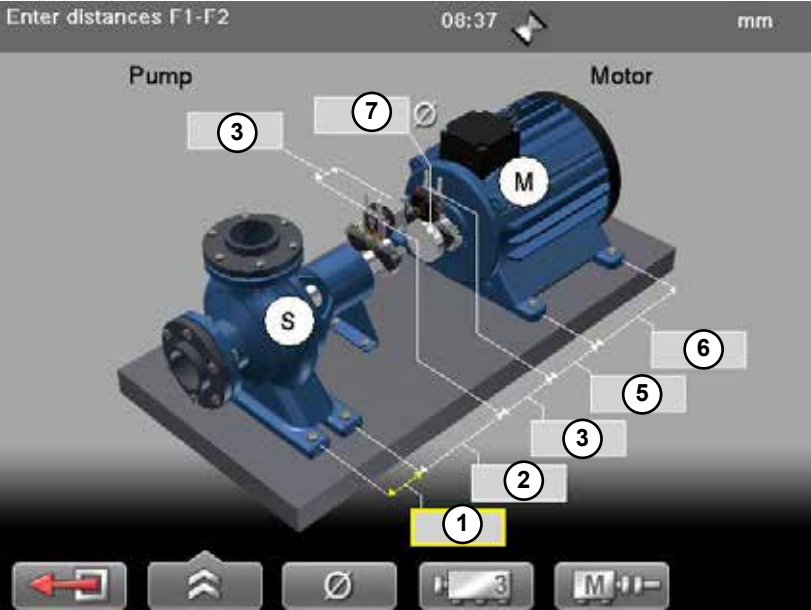
5. Gire los ejes 180°. Compruebe si ambas líneas láser inciden en los objetivos. Si no lo hacen, repita los pasos 3-5.






Gire los ejes hasta la posición de las 12. Repita todos los pasos para el ajuste vertical.












# Introducir las distancias

Confirme cada distancia pulsando .



- 1. Distancia entre el primer par de patas y el segundo. Opcional, seleccione  para activar el campo.
- 2. Distancia entre el segundo par de patas y la unidad S. Opcional, seleccione  para activar el campo.
- 3. Distancia entre la unidad S y la unidad M. Mida entre las varillas.
- 4. Distancia entre la unidad S y el centro del acoplamiento.
- 5. Distancia entre unidad M y el par de patas uno.
- 6. Distancia entre el par de patas 1 y el par de patas 2.
- 7. Diámetro del acoplamiento. Opcional, seleccione  para activar el campo.

## Botones de función

	Salir del programa.
	<div> Consulte el apartado “Panel de control” en la página 15.</div> <div> Consulte el apartado “Tolerancia” en la página 42.</div> <div> Consulte el apartado “Compensación térmica” en la página 40.</div> <div> Seleccione este botón para introducir las distancias de la máquina S.</div> <div> Permite elegir entre mostrar la ventana Distancias en 3D o en 2D.</div>
	<b>Diámetro.</b> Seleccione este botón para definir el diámetro del acoplamiento. Este paso es necesario si, en lugar de obtener un resultado basado en el ángulo, desea obtener un resultado basado en la holgura del acoplamiento.
	Añadir un par de patas.
	Botón Alternar. Para que la máquina móvil se muestre a la izquierda o a la derecha.
	Ir a la vista Medición. Está disponible cuando se han definido las distancias obligatorias.

# Medición con Easy Turn™




## Preparativos

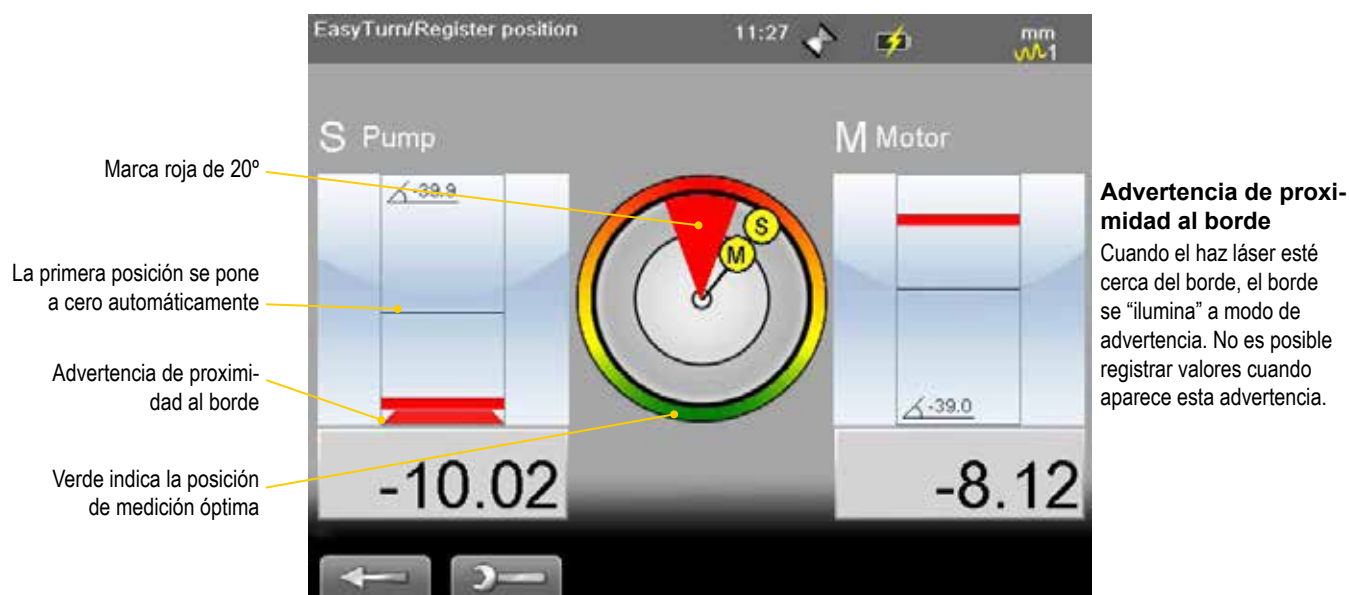
Realice los preparativos que se describen en las páginas anteriores.

1. Monte las unidades de medición.
2. Defina las distancias y confirme cada una de ellas pulsando **Aceptar**.
3. Si es preciso, lleve a cabo una alineación aproximada.
4. Si es preciso, compruebe el desajuste de patas.








## Medición

Es posible medir con una separación de solo 40° entre los puntos de medición. Sin embargo, para obtener resultados más precisos, intente separar los puntos tanto como sea posible. Los colores indican dónde están las posiciones óptimas de medición.

1. Ajuste el láser en el centro de los objetivos. Si es preciso, ajuste las unidades en las varillas y, a continuación, utilice los mandos de ajuste del láser.
2. Pulse  para registrar la primera posición. La primera posición se pone a cero automáticamente. Se muestra una indicación en rojo.
3. Gire los ejes de manera que queden fuera de la marca roja de 20°.
4. Pulse  para registrar la segunda posición.
5. Gire los ejes de manera que queden fuera de las marcas rojas.
6. Pulse  para registrar la tercera posición. Se muestra la ventana Resultado y ajuste.



## Botones de función

	<b>Volver.</b> Mida la posición anterior o regrese a la vista Distancia.
	Consulte el apartado "Panel de control" en la página 15.
	 Cambie al método EasyTurn™.
	 Cambie al método 9-12-3.
	 Cambie al método multipunto horizontal.
	Consulte el apartado "DESAJUSTE DE LAS PATAS" en la página 57.








# Medición con el método 9-12-3

## Preparativos

Realice los preparativos que se describen en las páginas anteriores.

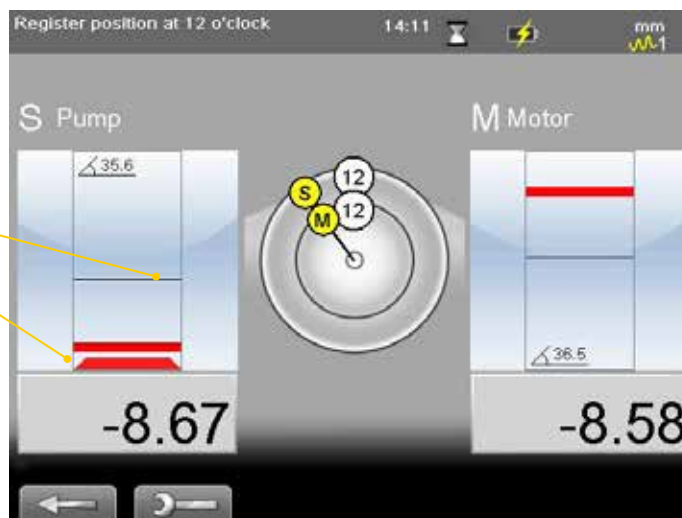
1. Monte las unidades de medición.
2. Defina las distancias y confirme cada una de ellas pulsando **Aceptar**.
3. Si es preciso, lleve a cabo una alineación aproximada.
4. Si es preciso, compruebe el desajuste de patas.

## Medición

1. Seleccione  y  para pasar al modo 9-12-3.
2. Ajuste el láser en el centro de los objetivos. Si es preciso, ajuste las unidades en las varillas y, a continuación, utilice los mandos de ajuste del láser.
3. Gire los ejes a la posición de las 9.
4. Pulse  para registrar la primera posición. La primera posición se pone a cero automáticamente.
5. Gire los ejes hasta la posición de las 12.
6. Pulse  para registrar la segunda posición.
7. Gire los ejes a la posición de las 3.
8. Pulse  para registrar la tercera posición. Se muestra la ventana Resultado y ajuste. Consulte el apartado “” en la página 39.

La primera posición se pone a cero automáticamente








Advertencia de proximidad al borde



### Advertencia de proximidad al borde

Cuando el haz láser esté cerca del borde, el borde se “ilumina” a modo de advertencia. No es posible registrar valores cuando aparece esta advertencia.

## Botones de función

	<b>Volver.</b> Mida la posición anterior o regrese a la vista Distancia.
	Consulte el apartado “Panel de control” en la página 15.
	 Cambia al método EasyTurn™.
	 Cambia al método 9-12-3.
	 Cambie al método multipunto horizontal.
	Consulte el apartado “DESAJUSTE DE LAS PATAS” en la página 57.



## Resultado y ajuste

La pantalla muestra los valores angular, de desviación y de las patas. Las direcciones horizontal y vertical se muestran en tiempo real, lo que facilita el ajuste de la máquina. Los valores comprendidos en el intervalo de tolerancia se muestran en verde.

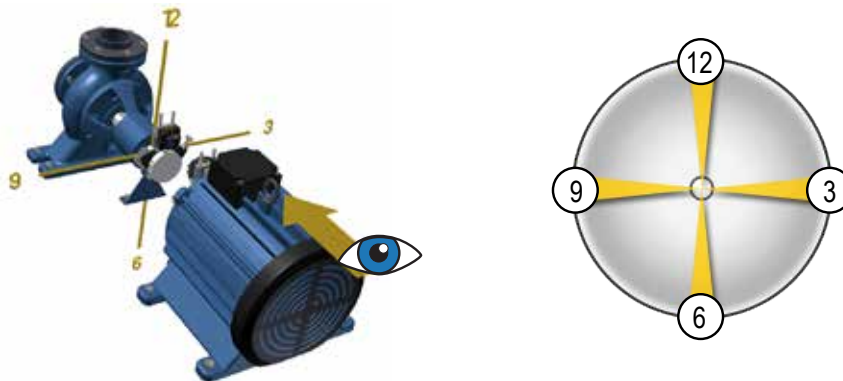


### Botones de función

	Volver a la ventana Medición.
	Consulte el apartado "Panel de control" en la página 15.
	Guardar. "Manipulación de archivos de medición" en la página 11
	Consulte el apartado "Tolerancia" en la página 42.
	Consulte el apartado "Compensación térmica" en la página 40.
	RefLock, bloqueo de patas. Nota: No disponible en el sistema E420.
	Mostrar el objetivo. Es una manera rápida de ver en qué parte del objetivo incide el haz láser y cómo están colocadas las unidades de medición.
	Imprimir informe en impresora térmica (equipo opcional). Disponible cuando abre una medición guardada.
	<b>Editar distancias.</b> Pulse  para confirmar los cambios. El resultado se vuelve a calcular.
	Botón Alternar. Muestra/oculta el indicador de posición. Consulte el apartado "Indicador de posición" en la página 39.
	Consulte el apartado "Valores en tiempo real" en la página 38.
	Botón Alternar. Permite alternar entre visualizar la holgura o el error angular por 100 mm. Para poder utilizarlo, hay que introducir el diámetro del acoplamiento.

## Valores en tiempo real

Al leer los valores, sitúese mirando a la máquina fija (S) desde la máquina móvil (M). De ese modo, la posición de las 9 queda a la izquierda, como en los programas de medición.  
Los valores reales se indican con un recuadro amarillo.

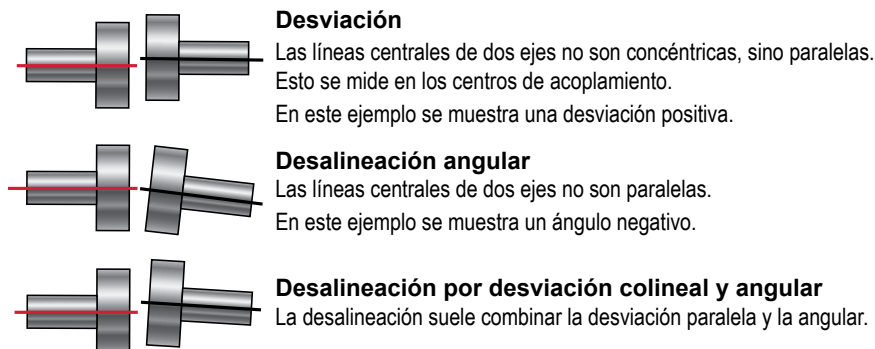


Colóquese mirando a la máquina fija (S) desde la máquina móvil (M). De ese modo, la posición de las 9 queda a la izquierda, como en los programas de medición.

## Valores de desviación y ángulo

Los valores de desviación y ángulo indican en qué medida la máquina está alineada en el acoplamiento. Se muestran en ambas direcciones, horizontal y vertical.

*Es importante que estos valores estén dentro de la tolerancia.*



## Muestra los valores en tiempo real para EasyTurn™

Se puede utilizar el inclinómetro para mostrar valores en tiempo real a todos los ángulos.

	Valores reales en cualquier ángulo.
	El inclinómetro controla cuándo se muestran valores en tiempo real.

## Muestra valores en tiempo real para 9-12-3


No se usa el inclinómetro. Se puede mostrar de forma manual la posición en la que se encuentran las unidades de medición.

Seleccione para ver las opciones de medición en tiempo real.


	Forzar real en la posición de las 6.
	Forzar real en la posición de las 12.
	Forzar real en la posición de las 3.
	Forzar real en la posición de las 9.

## Ajustar

Ajuste la máquina si es preciso.




1. Calce la máquina con arreglo a los valores verticales de las patas.
2. Ajuste la máquina lateralmente con arreglo a los valores horizontales reales.
3. Apriete las patas.
4. Seleccione  para repetir la medición.

## Indicador de posición

Para ajustar, debe colocar las unidades de medición en posición en tiempo real (9, 12, 3 o 6 en punto). Seleccione  para mostrar el indicador de posición.



## Botones de función

	Botón Alternar. Para mostrar/ocultar el indicador de posición de forma manual.
	Botón Alternar. Seleccione  para mostrar automáticamente el indicador de posición al mover las unidades de medición.

## Guardar

Puede guardar una medición y abrirla más tarde para continuar con la medición.

Cuando vuelve a guardar la medición, **no se** sobrescribirá la versión anterior.

Al guardar una medición, se genera automáticamente un pdf.

Consulte el apartado “Manipulación de archivos de medición” en la página 11.

# Compensación térmica

Durante el funcionamiento normal, la maquinaria se ve afectada por distintos factores y fuerzas. Entre los más habituales se encuentran los cambios de temperatura de la máquina, que producen un incremento en la altura del eje. Este fenómeno se denomina dilatación térmica. Para compensar la dilatación térmica, es preciso introducir valores de compensación en frío.

Seleccione  y  en la vista de resultados y distancias. Se mostrará la vista de compensación térmica.

## Ejemplo

Muchas veces es necesario colocar la máquina fría un poco más baja para compensar la dilatación térmica. En este ejemplo partimos de la premisa de que la máquina **CALIENTE** experimenta una dilatación térmica de +5 mm. Por tanto, hay que aplicarle una compensación de -5 mm en **FRÍO**.

1 Antes de la compensación térmica.

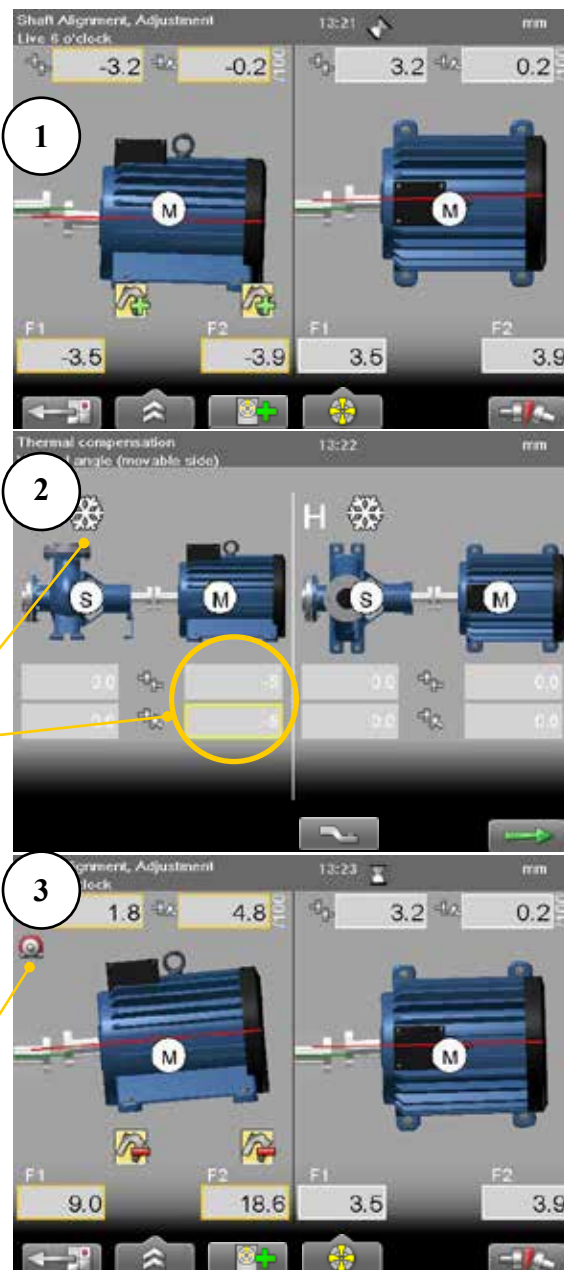
2 Defina la compensación térmica.

Indica que se han definido los valores de compensación para máquina fría (apagada).

Valores de desviación y ángulo verticales de la máquina móvil.






3 Compensación térmica definida. Cuando haya definido la compensación térmica y regrese a la vista de resultados, los valores habrán cambiado. Cuando la máquina se caliente, la compensación térmica hará que esté perfectamente alineada.

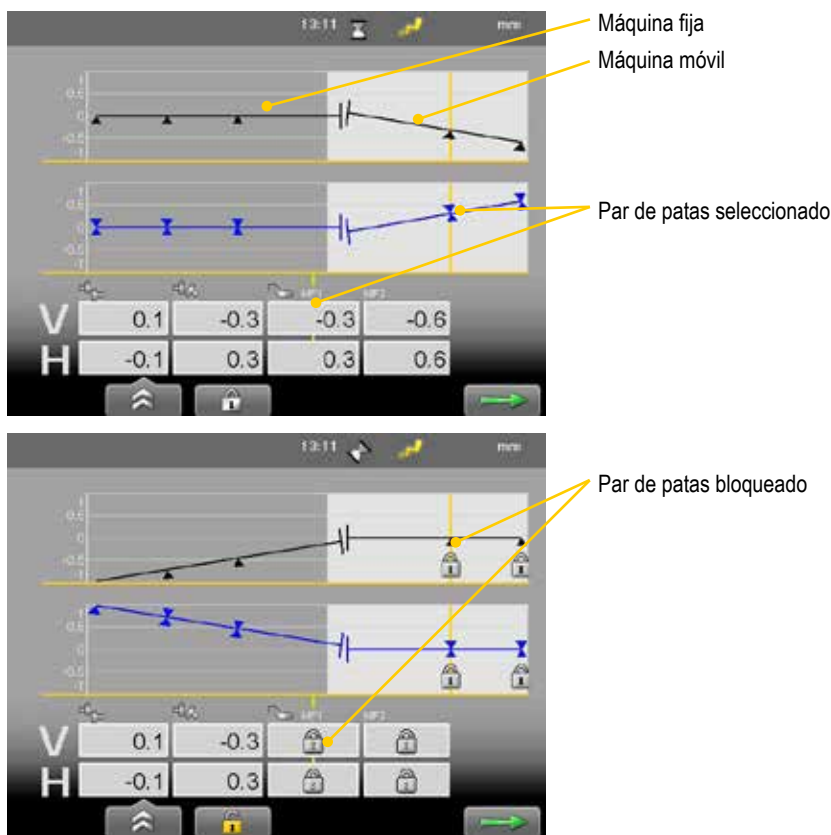
Indica que se ha definido la compensación térmica



# RefLock™

En la vista de resultados, puede seleccionar la función RefLock™. En ella puede bloquear dos pares de patas cualesquiera y, de ese modo, decidir qué máquina se usará como fija y cuál como ajustable. Para bloquear un par de patas de la máquina fija, tiene que introducir distancias.




1. Seleccione  y .
2. Se abrirá la vista gráfica RefLock. Navegue usando el botón de navegación a izquierda y derecha.
3. Seleccione  para bloquear el par de patas seleccionado o  para desbloquearlo.
4. Seleccione  para ir a la vista Resultado.

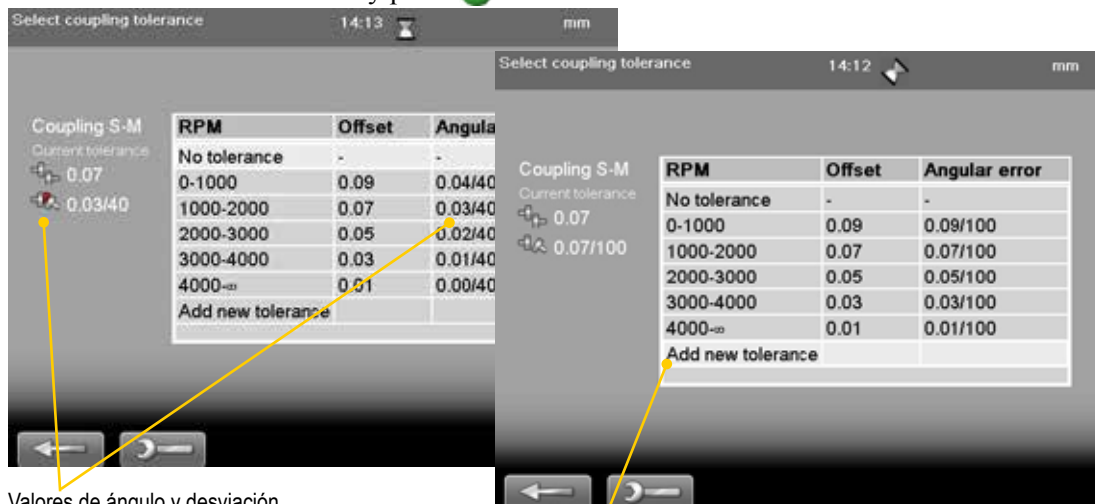


## **Nota:**

RefLock™ está disponible cuando se utiliza el programa Horizontal. No lo está en los programas Vertical y Cardán.

# Tolerancia





1. Seleccione  y . Se abre la ventana de tolerancias.
2. Seleccione una tolerancia y pulse .



Valores de ángulo y desviación



Añadir tolerancia de usuario

## Botones de función

	Cerrar la vista de tolerancias.
	Consulte el apartado "Panel de control" en la página 15.
	Editar la tolerancia definida por el usuario.
	Eliminar la tolerancia definida por el usuario.

## Añadir nueva tolerancia

Puede añadir su propia tolerancia definida por el usuario.

1. Seleccione la fila "Añadir nueva tolerancia". Pulse .
2. Introduzca el nombre y la tolerancia.
3. Pulse . La nueva tolerancia se añade a la lista.



## Tolerancia en las vistas de resultados

Las tolerancias se muestran con gran claridad en las vistas de resultados.

Verde = dentro de tolerancia

Rojo = fuera de tolerancia

## Tabla de tolerancias

De la velocidad de rotación de los ejes dependen los requisitos de la alineación. La tabla de la derecha se puede utilizar como guía si el fabricante de las máquinas no recomienda otras tolerancias.

Las tolerancias se han definido para la desviación máxima admisible a partir de valores precisos, sin tener en cuenta si hay que poner el valor a cero o compensar la dilatación térmica.

### Desalineación colineal

	Excelente		Aceptable	
rpm	mil	mm	mil	mm
0000-1000	3,0	0,07	5,0	0,13
1000-2000	2,0	0,05	4,0	0,10
2000-3000	1,5	0,03	3,0	0,07
3000-4000	1,0	0,02	2,0	0,04
4000-5000	0,5	0,01	1,5	0,03
5000-6000	<0,5	<0,01	<1,5	<0,03

### Desalineación angular

	Excelente		Aceptable	
rpm	mils/''	mm/100 mm	mils/''	mm/100 mm
0000-1000	0,6	0,06	1,0	0,10
1000-2000	0,5	0,05	0,8	0,08
2000-3000	0,4	0,04	0,7	0,07
3000-4000	0,3	0,03	0,6	0,06
4000-5000	0,2	0,02	0,5	0,05
5000-6000	0,1	0,01	0,4	0,04

Cuanto mayor sea la velocidad en rpm de la maquinaria, menor será la tolerancia. La tolerancia aceptable se usa para realinear la maquinaria no crítica. Las nuevas instalaciones y las máquinas críticas siempre se deben alinear dentro del intervalo de tolerancia excelente.

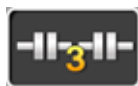
### **Nota:**

Considere estas tablas orientativas. Muchas máquinas requieren una alineación muy precisa aunque tengan un valor rpm más bajo. Es el caso, por ejemplo, de las cajas de engranajes.



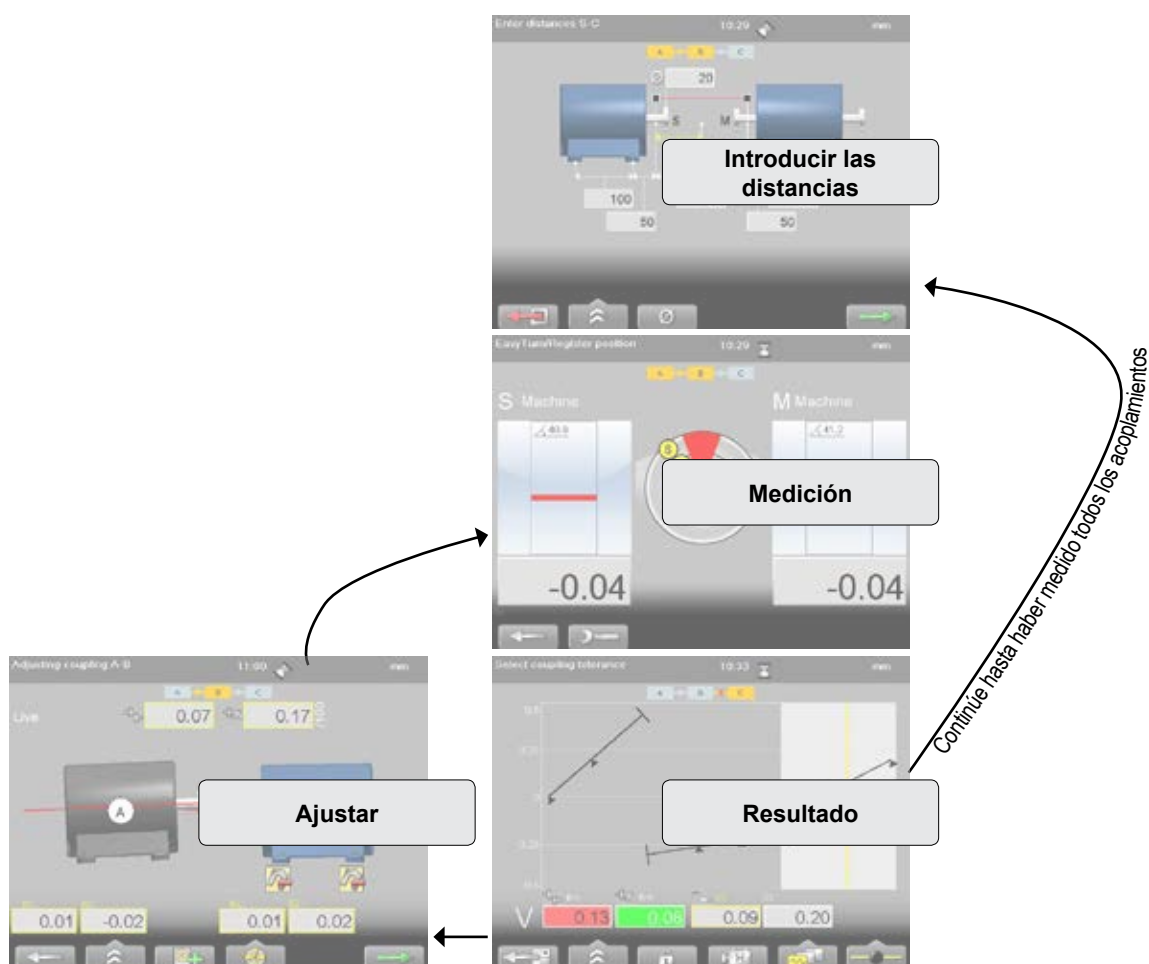


# TREN DE MÁQUINAS (3)



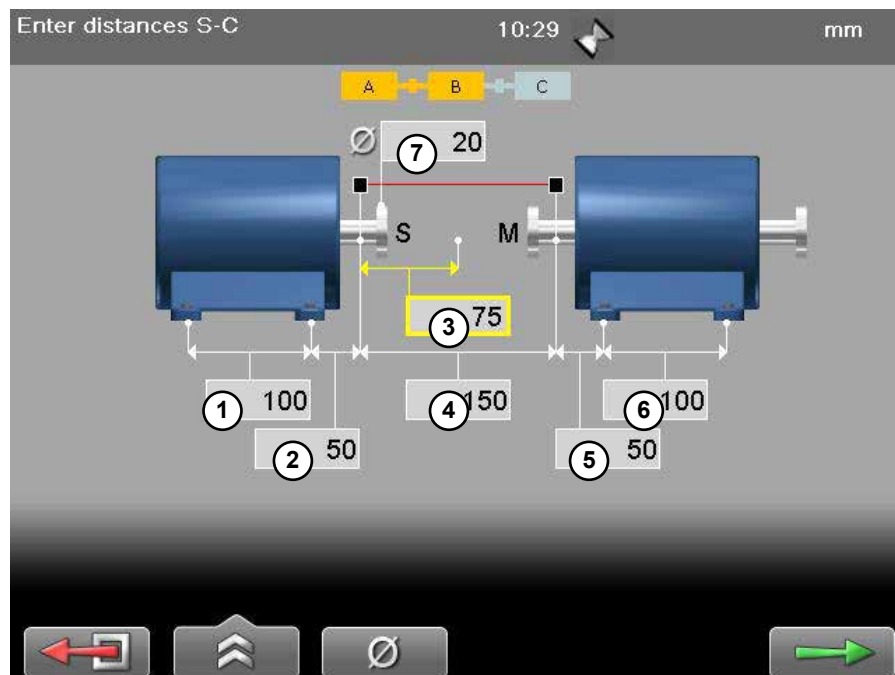
Para alineación de trenes de máquinas con tres máquinas. Puede seleccionar la máquina de referencia manualmente, o dejar que el programa elija una que minimice los ajustes necesarios.


## Procedimiento



# Introducir las distancias








Confirme cada distancia pulsando .



- ① Distancia entre el primer par de patas y el segundo.
- ② Distancia entre el segundo par de patas y la unidad S.
- ③ Distancia entre la unidad S y el centro del acoplamiento.
- ④ Distancia entre la unidad S y la unidad M. Mida entre las varillas.
- ⑤ Distancia entre unidad M y el par de patas uno.
- ⑥ Distancia entre el par de patas 1 y el par de patas 2.
- ⑦ Diámetro del acoplamiento. Opcional; seleccione  para activar el campo.

Cuando hay más de tres pares de patas, se muestra una tabla para que introduzca las distancias.

## Botones de función





	Salir del programa.
	 Consulte el apartado “Panel de control” en la página 15.
	 Consulte el apartado “Compensación térmica” en la página 40.
	<b>Diámetro.</b> Seleccione este botón para definir el diámetro del acoplamiento. Este paso es necesario si, en lugar de obtener un resultado basado en el ángulo, desea obtener un resultado basado en la holgura del acoplamiento.
	Ir a la vista Medición.

# Medición con EasyTurn™

De forma predeterminada, se muestra el método de alineación EasyTurn™. Si desea utilizar el método 9-12-3, seleccione .







## Botones de función

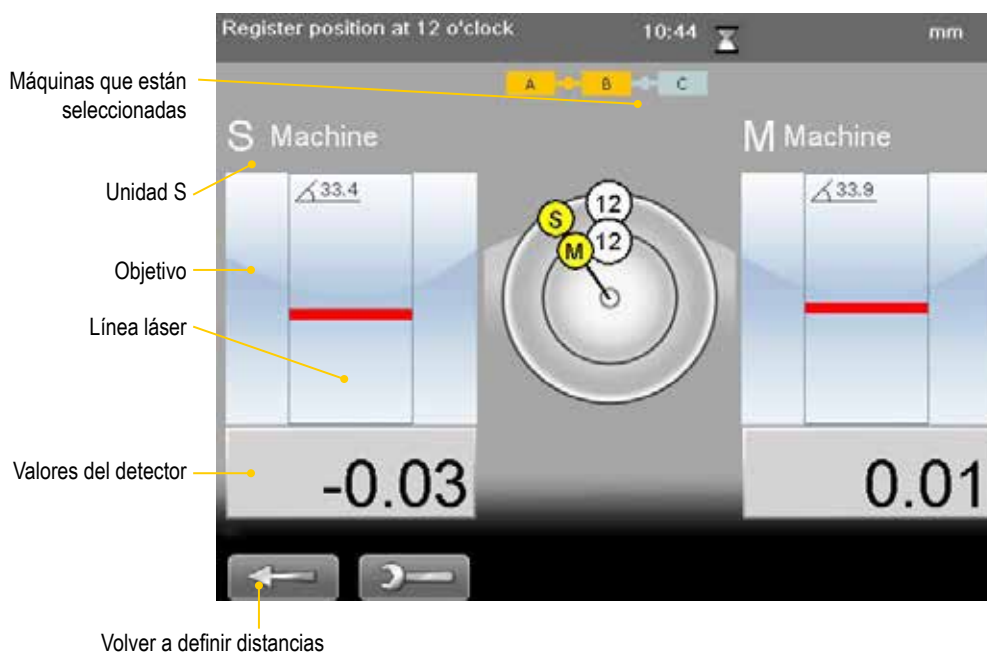
	<b>Volver.</b> Vuelve a definir distancias.
	Consulte el apartado “Panel de control” en la página 15.
	Cambiar al método 9-12-3
	Consulte el apartado “DESAJUSTE DE LAS PATAS” en la página 57.



## Advertencia de proximidad al borde

Cuando el haz láser esté cerca del borde, el borde se “ilumina” a modo de advertencia. No es posible registrar valores cuando aparece esta advertencia.


## Medición con el método 9-12-3

1. Seleccione  para cambiar al método 9-12-3.
2. Ajuste el láser en el centro de los objetivos. Si es preciso, ajuste las unidades en las varillas y, a continuación, utilice los mandos de ajuste del láser.
3. Gire los ejes a la posición de las 9.
4. Pulse  para registrar la primera posición. La primera posición se pone a cero automáticamente.
5. Gire los ejes hasta la posición de las 12.
6. Pulse  para registrar la segunda posición.
7. Gire los ejes a la posición de las 3.
8. Pulse  para registrar la tercera posición.

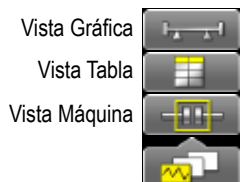


9. Se muestra el resultado. Puede elegir entre la vista de gráfica, la de tabla o la de máquinas. Consulte el apartado "Resultado" en la página 49.
10. En la vista de resultados, seleccione  para medir el siguiente acoplamiento. Si desea ajustar el acoplamiento, seleccione la máquina que desea ajustar y pulse . Consulte el apartado "Ajustar" en la página 53.

### Ejes desacoplados

1. Seleccione  para mostrar la unidad M.
2. Sitúe la unidad M de manera que quede frente a la unidad S. Si el láser de la unidad S incide en el borde del objetivo de la unidad M, **ajuste la posición de la unidad M.**

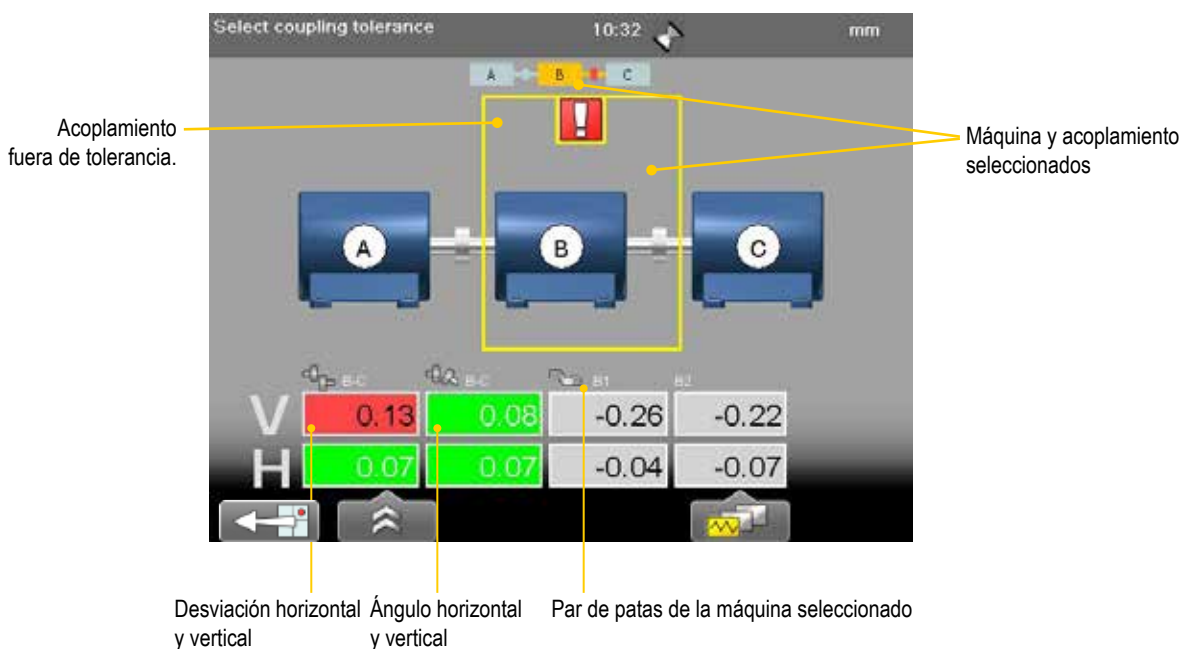
# Resultado



Puede elegir entre la vista de gráfica, la de tabla o la de máquinas. La vista predeterminada es la de máquina. Para alternar entre las distintas vistas de resultados, utilice los botones de navegación.

## Resultados, vista Máquinas

Selecione y . Se muestra la vista Máquinas.



### Par de patas

Si hay más de tres pares de patas, en esta vista solamente se muestran los de los tres primeros pares. Para ver los valores de todos los pares de patas, cambie a la vista Tabla.

### Ajustar un acoplamiento

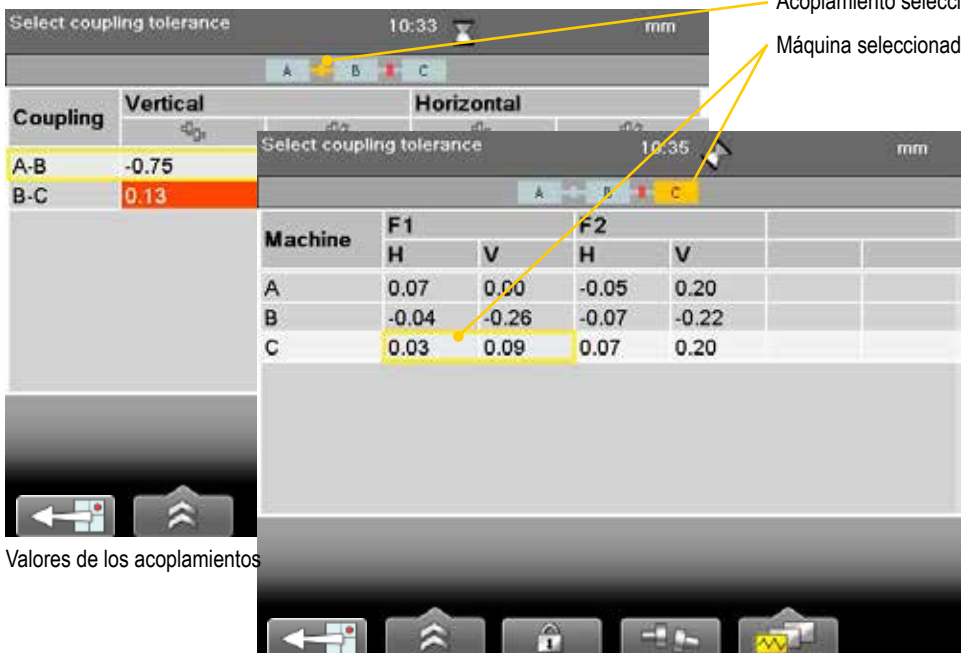
Selecione la máquina que desea ajustar y pulse . Consulte el apartado “Ajustar” en la página 53.

### Botones de función

	Volver a medir el acoplamiento. Manténgalo pulsado para salir del programa.
	Consulte el apartado “Panel de control” en la página 15.
	“Manipulación de archivos de medición” en la página 11.
	Consulte el apartado “Tolerancia” en la página 55.
	Consulte el apartado “Compensación térmica” en la página 40.
	Ver y editar la distancia.
	Imprimir. “Manipulación de archivos de medición” en la página 11.
	Botón Alternar. Muestra los valores de holgura o de ángulo.
	Cambiar de vista de resultados.
	Medir el siguiente acoplamiento.

## Resultados, vista Tabla

Selecione  y . Se muestra la vista Tabla. Utilice los botones de navegación para desplazarse.



Acoplamiento seleccionado

Máquina seleccionada

Coupling		Vertical	Horizontal
A-B	-0.75		
B-C	0.13		














  

Machine	F1		F2	
	H	V	H	V
A	0.07	0.00	-0.05	0.20
B	-0.04	-0.26	-0.07	-0.22
C	0.03	0.09	0.07	0.20

Valores de los acoplamientos

Valores de las patas

## Botones de función

	Volver a medir el acoplamiento. Manténgalo pulsado para salir del programa.
	Consulte el apartado “Panel de control” en la página 15.
	<b>Guardar archivo.</b> “Manipulación de archivos de medición” en la página 11.
	Consulte “Tolerancia” en la página 55.
	Consulte el apartado “Compensación térmica” en la página 40.
	Ver y editar la distancia.
	<b>Imprimir.</b> “Manipulación de archivos de medición” en la página 11.
	Botón Alternar. Muestra los valores de holgura o de ángulo.
	Bloquear / desbloquear un par de patas. Está disponible cuando se muestran los valores de las patas.
	Consulte el apartado “Bloquear un par de patas” en la página 52.
	Alterna entre mostrar los valores de las patas o los acoplamientos.
	
	<b>Cambiar de vista de resultados.</b>

## Guardar

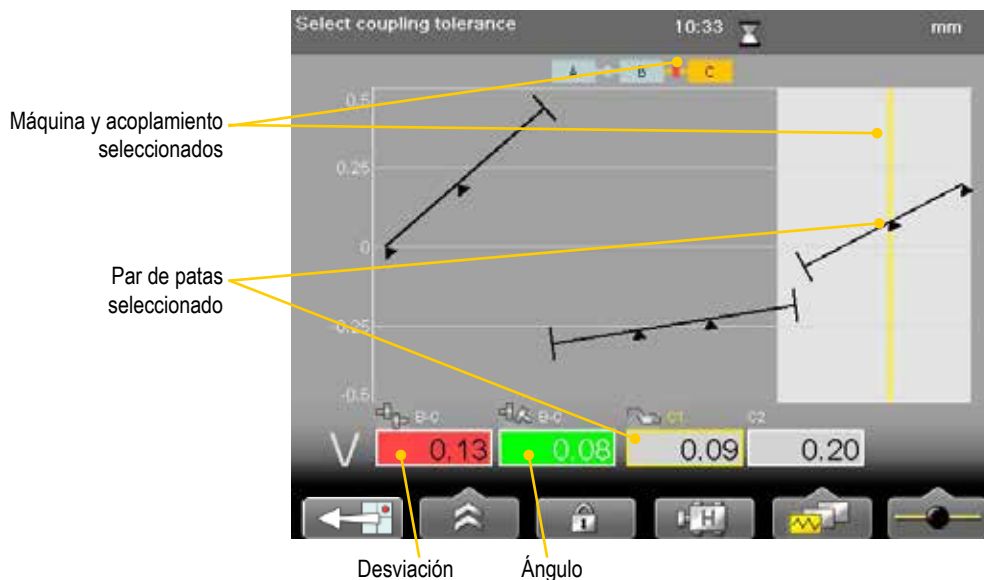
Puede guardar una medición y abrirla más tarde para continuar con la medición. Cuando vuelva a guardar la medición, **no** se sobrescribirá la versión anterior.

Al guardar una medición, solamente se genera automáticamente un archivo pdf cuando se ha medido toda la línea de máquinas.












Consulte el apartado “Manipulación de archivos de medición” en la página 11.

## Resultado, vista Gráfica

Selecione  y . Se muestra la vista Gráfica.



### Botones de función

	Volver a medir el acoplamiento. Manténgalo pulsado para salir del programa.
	Consulte el apartado “Resultados, vista Máquinas” en la página 49.
 	Bloquear / desbloquear un par de patas. Si no puede ajustar un par de patas, utilice la función de bloqueo. Consulte el apartado “Bloquear un par de patas” en la página 52.
 	Alterna entre mostrar una gráfica de valores horizontales o verticales.
	<b>Cambiar de vista de resultados.</b>
  	Está disponible cuando se ha medido toda la línea de máquinas. Consulte el apartado “Ajuste óptimo y ajuste manual”. <b>Ajuste óptimo</b> <b>Ajuste manual</b>
	Selecione este botón para medir el siguiente acoplamiento.

## Bloquear un par de patas



Esta función está disponible en las vistas de gráfica y de tabla. Le recomendamos que bloquee dos pares de patas para obtener la línea de referencia calculada más precisa posible. Si bloquea un solo par de patas, se mantiene la nivelación de la línea de máquinas y se desvía el acoplamiento.



## Ajuste óptimo y ajuste manual

De manera predeterminada, se calcula un ajuste óptimo promedio en la línea de máquinas medida. Esto significa que la línea se nivela con respecto a la superficie más plana posible. Si no se bloquea ningún par de patas, el sistema asume que todas las máquinas se pueden desplazar en todas direcciones. Por cada acoplamiento que se mide, se vuelve a calcular el ajuste óptimo. Una vez que se efectúan ajustes en un acoplamiento, no se vuelve a calcular su ajuste óptimo.


### Ajuste manual

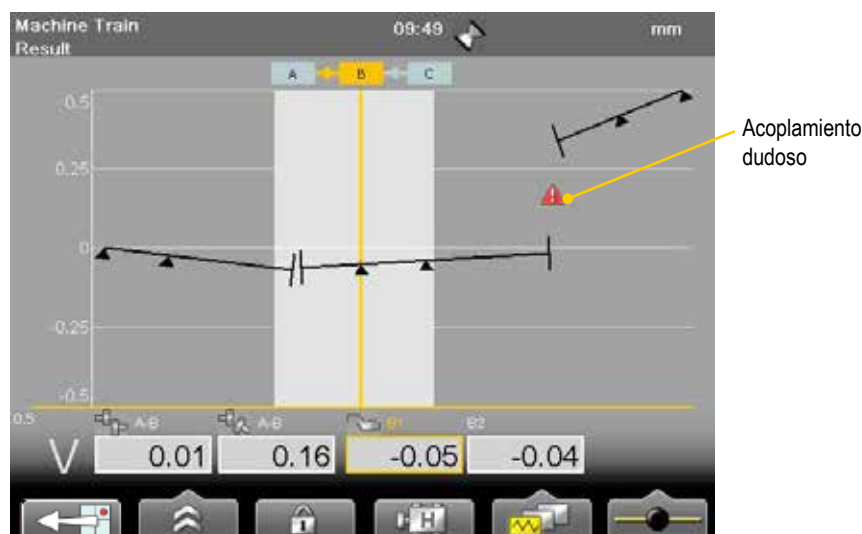
Solo está disponible una vez que se ha medido toda la línea de máquinas, y únicamente en la vista de gráfica. Utilice esta función si sabe, por ejemplo, que puede desplazar ligeramente una máquina en una dirección y nada en otra.

1. Seleccione  y  para activar la función de ajuste manual. Si hay algún par de patas bloqueado, se desbloquea.
2. Utilice las teclas numéricas para desplazar la gráfica.
  - Los botones 1 y 4 desplazan la parte izquierda de la línea de máquinas.
  - Los botones 2 y 5 desplazan toda la línea de máquinas.
  - Los botones 3 y 6 desplazan la parte derecha de la línea de máquinas.
  - El botón + cambia la escala.

Para volver al ajuste óptimo promedio, seleccione  y .

## Acoplamiento dudoso

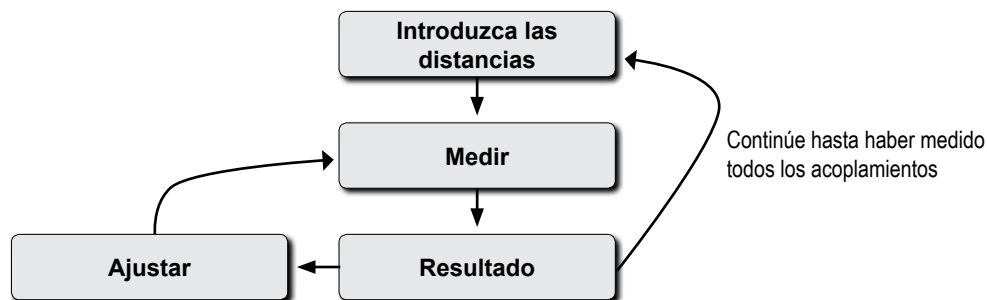
Al ajustar un acoplamiento, el siguiente de la línea de máquinas puede verse afectado. En el ejemplo siguiente, se ha ajustado el acoplamiento A-B, lo cual puede afectar al acoplamiento B-C. Esta posibilidad se indica con el símbolo . Cuando se vuelve a medir el acoplamiento o se ajusta, la advertencia desaparece.





# Ajustar

Se puede ajustar una máquina aunque no se haya medido toda la línea.



1. Seleccione la máquina que desea ajustar y pulse . Si acaba de medir el acoplamiento, se mostrará la vista de ajuste. En caso contrario, tendrá que volver a medir el acoplamiento y se mostrará la vista de medición.
2. Ajuste la máquina.
3. Seleccione cuando termine. Se abrirá la vista de medición.
4. Vuelva a medir el acoplamiento para confirmar el ajuste.

Seleccione la máquina que desea ajustar. En este caso, es la máquina "B".

Desviación y ángulo

Valores de las patas. El borde amarillo indica que son valores reales.

Añadir cuñas

Quitar cuñas






Adjusting coupling A-B

Live


0.07 0.17 /100

0.01 -0.02 0.01 0.02

### Botones de función

	Volver a la vista de resultados.
	Consulte el apartado “Panel de control” en la página 15.
	Botón Alternar. Seleccione este botón para mostrar/ocultar el indicador de posición.
	Consulte el apartado “Valores en tiempo real” en la página 38.
	Continuar. Tiene que volver a medir el acoplamiento para confirmar la posición de las unidades de medición.

### Acoplamiento dudoso




Al ajustar un acoplamiento, el siguiente de la línea de máquinas puede verse afectado. Esta posibilidad se indica con el símbolo .

### Escala

La escala de la gráfica puede cambiar cuando se realizan ajustes.



# Tolerancia





1. Seleccione  y . Se abre la ventana de tolerancias.
2. Seleccione una tolerancia y pulse . Se selecciona el siguiente acoplamiento de la línea de máquinas.



Añadir tolerancia de usuario



Valores de ángulo y desviación

## Botones de función

	Cerrar la vista de tolerancias.
	Consulte el apartado "Panel de control" en la página 15.
	Editar la tolerancia definida por el usuario.
	Eliminar la tolerancia definida por el usuario.

## Añadir nueva tolerancia

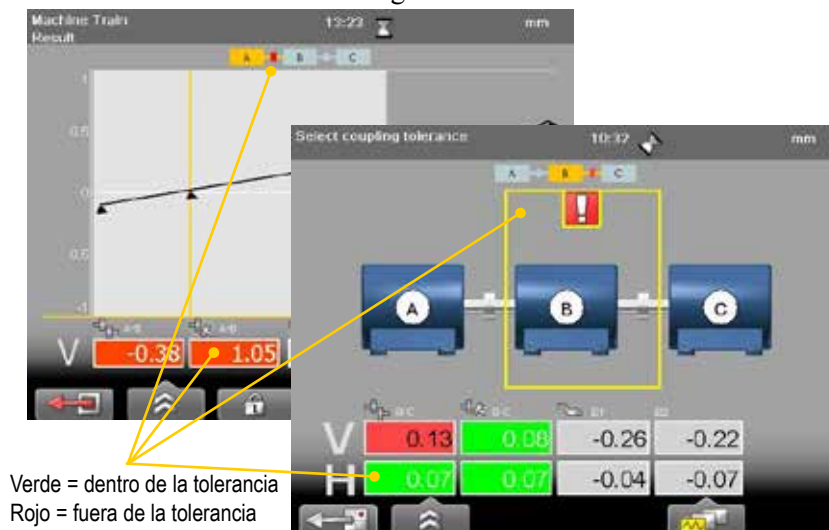
Puede añadir su propia tolerancia definida por el usuario.

1. Seleccione la fila "Añadir nueva tolerancia". Pulse .
2. Introduzca el nombre y la tolerancia.
3. Pulse . La nueva tolerancia se añade a la lista.



## Tolerancia en las vistas de resultados

Las tolerancias se muestran con gran claridad en las vistas de resultados.





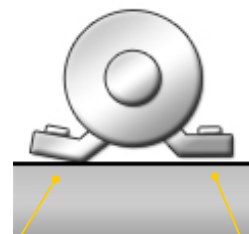
# DESAJUSTE DE LAS PATAS



Efectúe una comprobación del desajuste de las patas para asegurarse de que la máquina descansa por igual en todas ellas. El desajuste de las patas puede ser angular o paralelo (consulte la imagen).

El desajuste de las patas puede deberse a:

- Asientos de máquina torcidos.
- Patas de máquinas dobladas o dañadas.
- Número inadecuado de cuñas bajo las patas de las máquinas.
- Suciedad u otros cuerpos extraños bajo las patas de las máquinas.



Desajuste angular de las patas

Desajuste paralelo de las patas

## Inicio de la comprobación desde el menú principal del programa Ejes










1. Seleccione y .
2. Introduzca las distancias.
3. Seleccione para continuar.

## Inicio de la comprobación desde el programa Horizontal

1. Seleccione y para abrir el programa Horizontal.
2. Introduzca las distancias. Confirme cada distancia pulsando . Para efectuar una comprobación del desajuste de las patas, debe especificar las distancias entre los pares de patas. Se abrirá la vista de medición.
3. Seleccione . El desajuste de patas solamente está disponible antes de haber registrado puntos de medición.

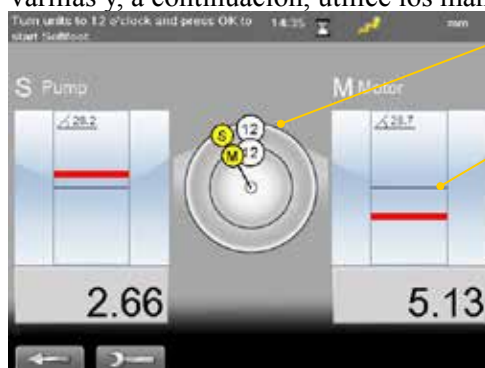


## Botones de función

	Salir del programa.
	 Consulte el apartado “Panel de control” en la página 15.  Definir la distancia de la máquina S. Permite hacer una medición del desajuste de las patas en la máquina S.   Alterna entre vista 3D y vista 2D.
	Añade un par de patas. Disponible únicamente en el sistema E530. En el sistema E710, se seleccionan las máquinas y el número de patas en la opción Personalizado.
	Botón Alternar. Para que la máquina móvil se muestre a la izquierda o a la derecha.
	Ir a la vista Medición. Está disponible una vez definidas las distancias.

## Medición del desajuste de las patas

1. Apriete los tornillos de todas las patas.
2. Gire las unidades de medición hasta la posición de las 12.
3. Ajuste el láser en el centro de los objetivos. Si es preciso, ajuste las unidades en las varillas y, a continuación, utilice los mandos de ajuste del láser.



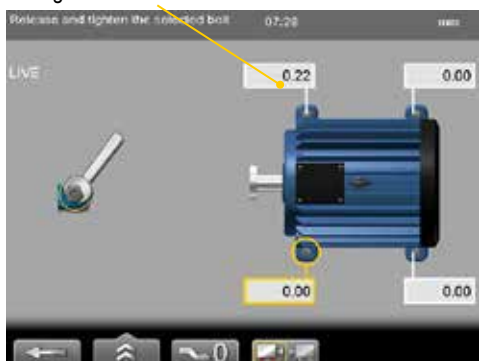
Gire las unidades de medición hasta la posición de las 12.

Ajuste la línea láser de manera que incida en el centro del objetivo.

4. Pulse . Se abrirá la vista Desajuste de las patas. El primer tornillo se identifica con el color amarillo.
5. Afloje y vuelva a apretar el primer tornillo.
6. Pulse para registrar el valor.
7. Registre los valores de las cuatro patas. Se muestra el resultado.
8. Calce la pata que presente mayor movimiento.
9. Repita la comprobación del desajuste de patas.

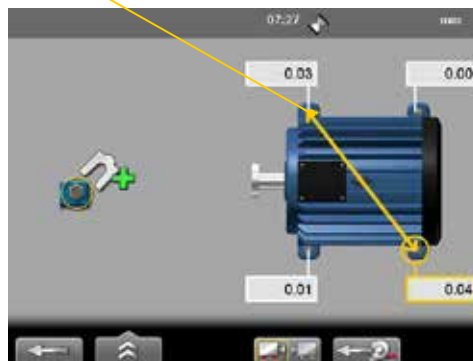
### Medición:

Afloje y apriete el tornillo de nuevo antes de registrar el valor.



### Resultado:

Flecha que indica que la máquina se inclina en esta dirección.



### Nota:

Si el movimiento mayor se encuentra frente al menor, no se tratará de un desajuste de patas convencional y deberá comprobar la base.

### Botones de función




	Salir de Desajuste de las patas.
	Consulte el apartado "Panel de control" en la página 15.
	Guardar. Solamente está disponible cuando se accede a la función de Desajuste de las patas desde el menú principal.
	Valor cero de la pata seleccionada.
	Botón de alternar para cambiar de máquina. Para comprobar el desajuste de las patas hay que introducir las distancias entre los pares de patas. Si es necesario, se muestra la vista Definir distancias. <i>No disponible en el sistema E420.</i>
	Repetir la medición del desajuste de las patas.
	Ir a la vista Medición. Solamente está disponible cuando se accede a la función de Desajuste de las patas desde el programa Horizontal.

# VERTICAL

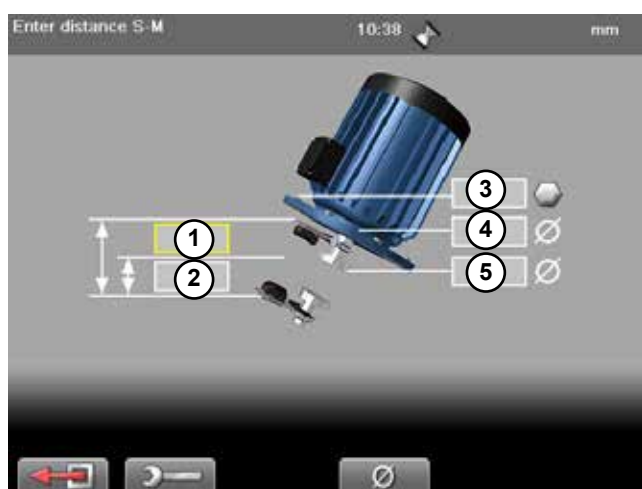



El programa Vertical se usa para las máquinas verticales montadas sobre bridas.

## Preparativos





1. Monte la unidad M en la máquina móvil y la unidad S en la máquina fija.
2. Seleccione  y  para abrir el programa Vertical.
3. Defina las distancias. Confirme cada distancia con .

Si dispone de un lector de códigos de barras, lea el código de barras y dispondrá de todos los datos de la máquina. Consulte también *Unidad de visualización > Manipulación de archivos de medición*.






- 1 Distancia entre unidad S y unidad M.  
Medición entre las varillas. **Obligatoria.**
- 2 Distancia entre la unidad  
S y el centro del acoplamiento. **Obligatoria.**
- 3 Número de tornillos (4, 6 u 8 tornillos).
- 4 Diámetro del círculo del tornillo (centro de los tornillos).
- 5 Diámetro del acoplamiento. Seleccione  para activar el campo.

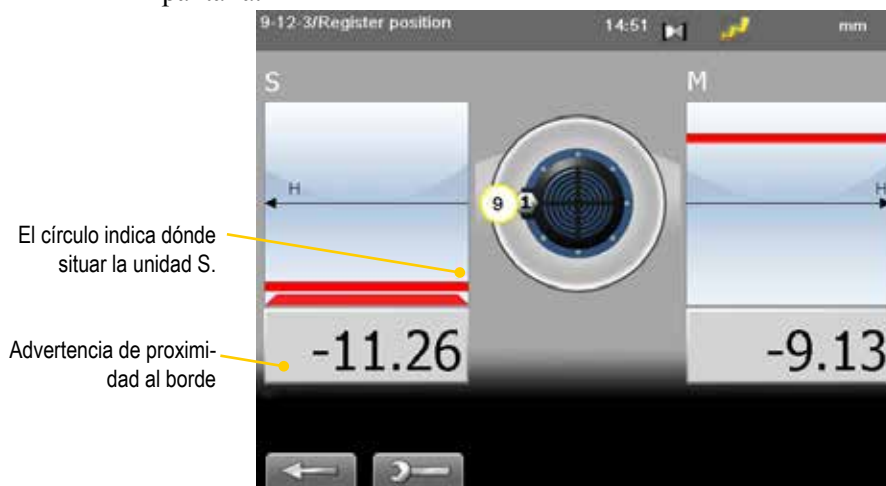
## Botones de función

	Salir del programa.
	Abrir el Panel de control.
	Seleccione este botón para definir el diámetro de acoplamiento.
	Ir a la vista Medición.

## Medición

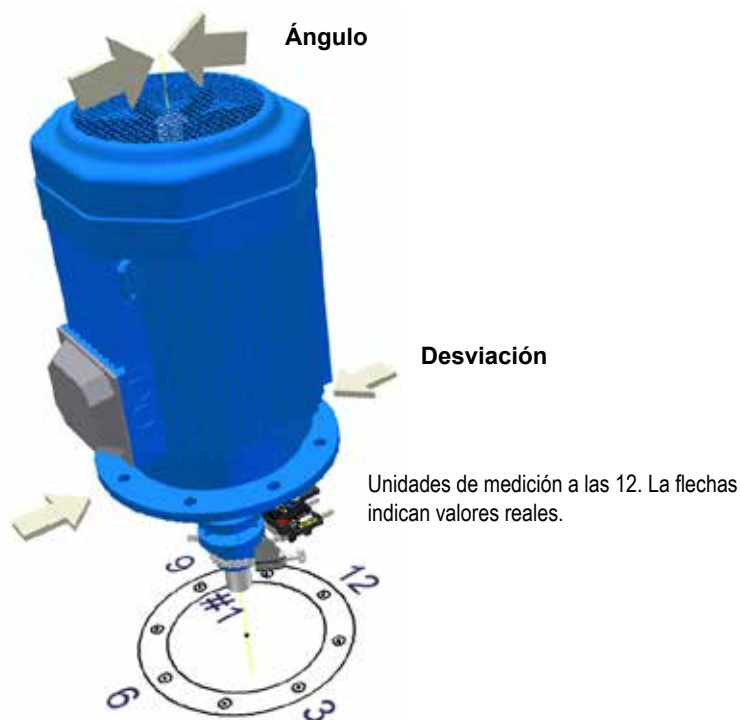
El programa Vertical utiliza el método 9-12-3.

1. Sitúe las unidades a las 9, en el tornillo uno. Asegúrese de que sea posible situar las unidades también a las 12 y a las 3.
2. Pulse  para registrar la primera posición. La primera posición se pone a cero automáticamente.
3. Gire las unidades a la posición de las 12.
4. Pulse  para registrar la posición.
5. Gire las unidades a la posición de las 3.
6. Pulse  para registrar la posición. El resultado de la medición se muestra en pantalla.



### Advertencia por proximidad al borde

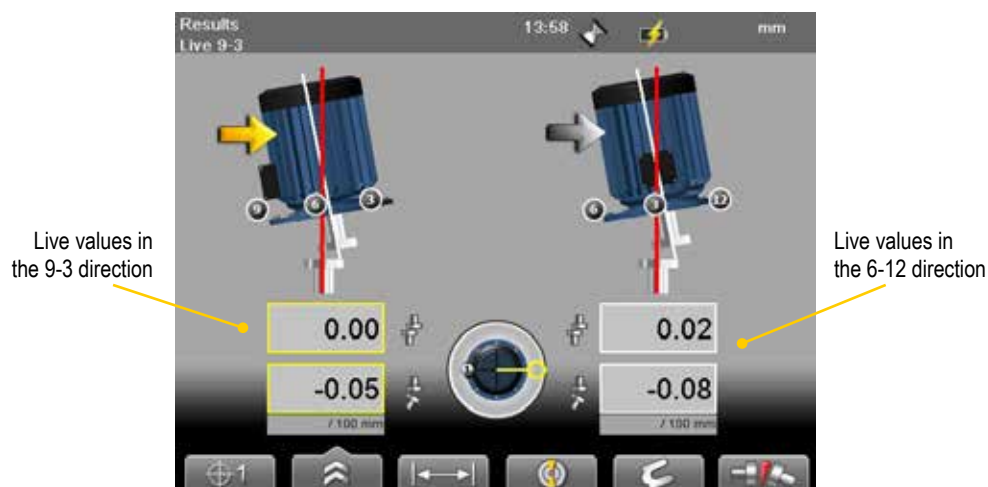
Cuando el haz láser está cerca del borde, el borde se “ilumina” a modo de advertencia. No es posible registrar valores cuando aparece esta advertencia.







## Resultado

El resultado se muestra mediante los valores de desviación lateral del acoplamiento y de error angular entre los ejes.















### Valores reales

Los valores se pueden mostrar en tiempo real en dos direcciones:

- Valor real en dirección 9-3.  
Seleccione  y sitúe las unidades de medición a las 3.
- Valor real en dirección 6-12.  
Seleccione  y sitúe las unidades de medición a las 12.



### Botones de función

	<b>Volver</b>
	<b>Más.</b> Seleccione este botón para mostrar el submenú.
	<b>Abrir el Panel de control.</b>
	<b>Guardar archivo.</b>
	<b>Ajuste tolerancia.</b>
	<b>Mostrar objetivo.</b> Se trata de un modo rápido de ver dónde incide el haz láser en el objetivo y cómo están situadas las unidades de medición.
	Imprimir informe en impresora térmica (equipo opcional).
	<b>Ajustar distancias.</b> Pulse  para confirmar los cambios. Se vuelve a calcular el resultado.
	Botón de alternar. Alterna entre mostrar los valores reales en dirección 9-3 o en dirección 6-12.
	<i>Consulte Vista de resultados del calzado en la página siguiente.</i>
	Botón de alternar. Cambia entre la visualización de la holgura y del error angular por 100 mm. Para que funcione, hay que definir el diámetro de acoplamiento.

## Vista de resultados del calzado

Para verla, debe definir el número de tornillos y el diámetro del círculo de cada uno.



1. Seleccione  para abrir la vista del valor de calzado. Los valores no se muestran en tiempo real.
2. Lea los valores. El tornillo más alto se calcula con el valor 0,00. Los valores menores que cero indican que el tornillo está bajo y hay que calzarlo.
3. Seleccione  para volver a la vista de resultados.

---

### **Nota:**

*Si calza la máquina, debe repetir la medición a partir de la posición 9 para actualizar todos los valores de medición.*

---

## Ajuste de la máquina

1. Compare la desviación y el error angular con los valores de tolerancia exigidos.
2. Si es preciso ajustar el error angular, calce la máquina primero y, a continuación, ajuste la desviación.
3. Apriete los tornillos y repita la medición.



El sistema Easy-Laser® BTA consta de un transmisor láser y un detector. Los soportes magnéticos del láser y el detector simplifican el montaje del equipo. Este sistema permite alinear poleas no magnéticas, pues las unidades son muy ligeras y se pueden montar empleando cinta adhesiva de doble cara.

### **Nota:**

*BTA no se incluye en los sistemas Shaft o Geo, sino que se adquiere como opción. Para obtener información técnica, consulte “BTA (opcional)” en la página 146.*

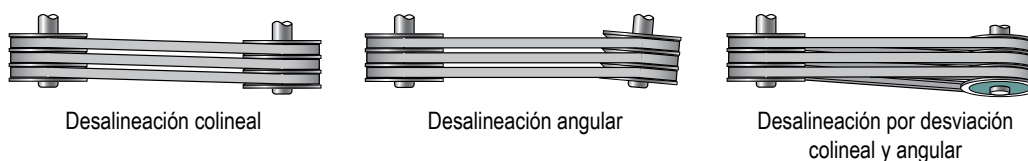


**La imagen muestra el BTA E180**

Se pueden alinear toda clase de poleas, sea cual sea el tipo de correa. Se pueden compensar las poleas de distintos anchos.



La desalineación puede ser por desalineación colineal o angular. Y también puede ser una combinación de ambas.

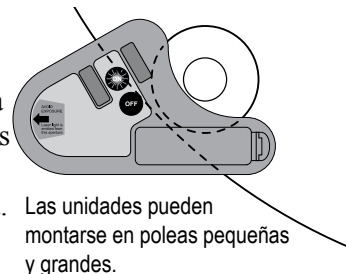


## Preparativos

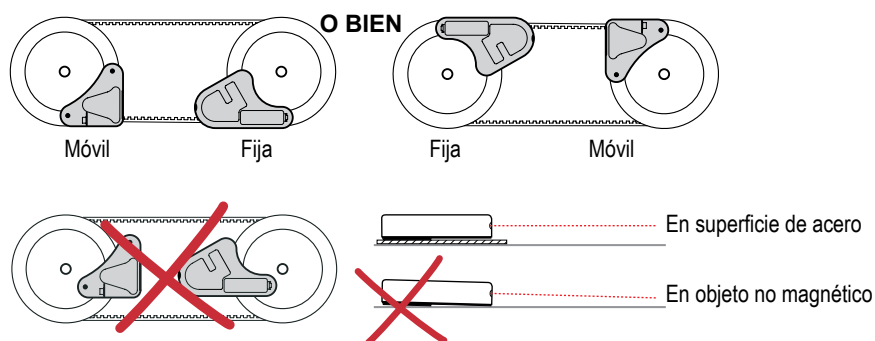
- Compruebe si hay descentramiento radial en las poleas. Si los ejes están arqueados, resulta imposible efectuar una alineación precisa.
- Compruebe si hay descentramiento axial en las poleas. Si es posible, ajuste con los tornillos de montaje de los cojinetes.
- Asegúrese de que las poleas no tienen restos de grasa ni aceite.

## Montaje de las unidades

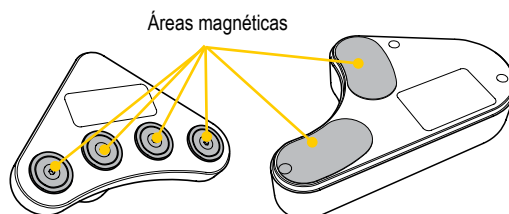
Las unidades se montan con imanes en una superficie mecanizada lisa. Los imanes son muy potentes. Intente suavizar el proceso colocando primero solamente un imán en la polea, y después el resto. Este sistema permite alinear poleas no magnéticas, pues las unidades son muy ligeras y se pueden montar empleando cinta adhesiva de doble cara.



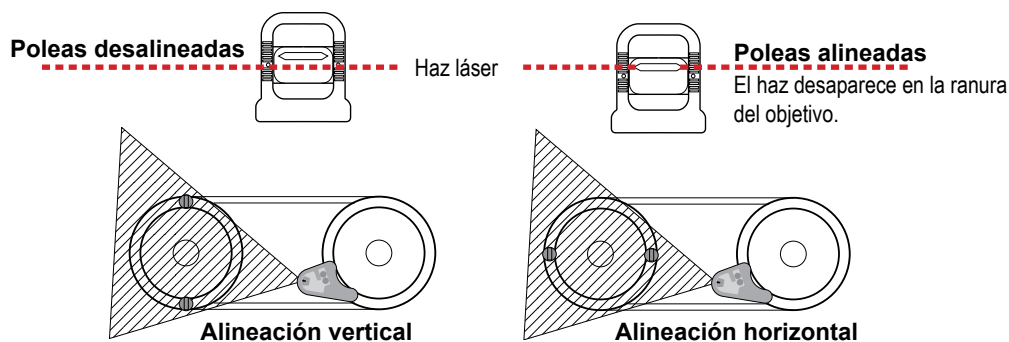
1. Instale el transmisor láser en la máquina fija.
2. Instale el detector en la máquina móvil.
3. Asegúrese de que todas las superficies magnéticas estén en contacto con la polea.



Todas las superficies magnéticas deben estar en contacto con el objeto.







## Alineación con objetivos

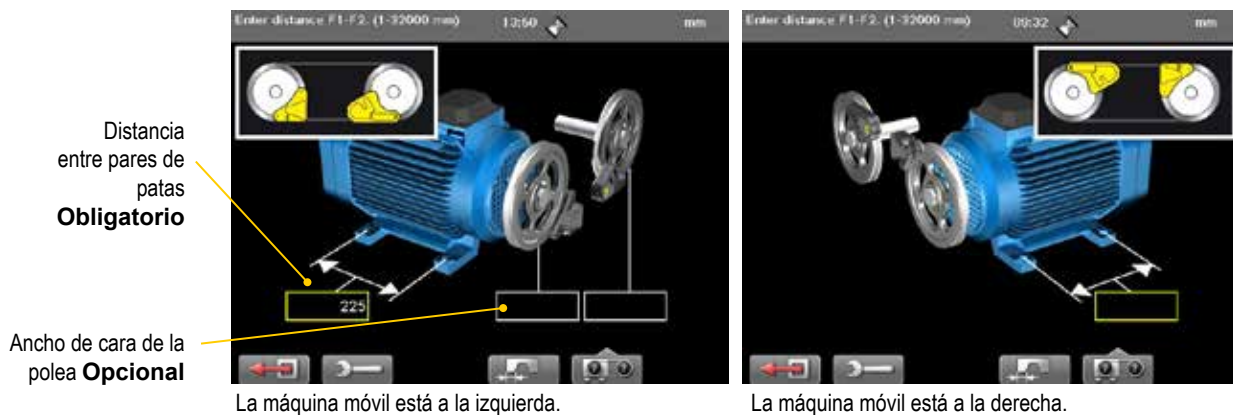


# Medición con unidad de visualización








El E180 BTA puede usarse como una herramienta independiente, consulte “Medición sin unidad de visualización” en la página 68.

## Introducción de las distancias

1. Conecte a la unidad de visualización mediante cable o utilice la batería con Bluetooth®.
2. Pulse el botón ON en el transmisor láser.
3. Seleccione  para abrir el programa BTA.
4. Seleccione  si quiere introducir el ancho de cara de la polea. Pulse .
5. Introduzca la distancia entre los pares de patas. Pulse .




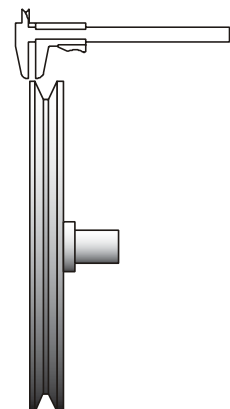
## Botones de función

	<b>Salir del programa.</b>
	Consulte el apartado “Panel de control” en la página 15.
	<b>Ancho de cara de la polea.</b> Seleccione este botón para activar los campos si las poleas tienen distinto ancho de cara.
	<p>Contiene un submenú.</p> <p>La unidad de visualización reconoce automáticamente dónde están colocadas las unidades. También puede hacerlo manualmente si lo desea.</p> <p> Colocar la unidad M a la izquierda.</p> <p> Colocar la unidad M a la derecha.</p> <p> Regresar a la configuración automática.</p>

## Ancho de cara de la polea

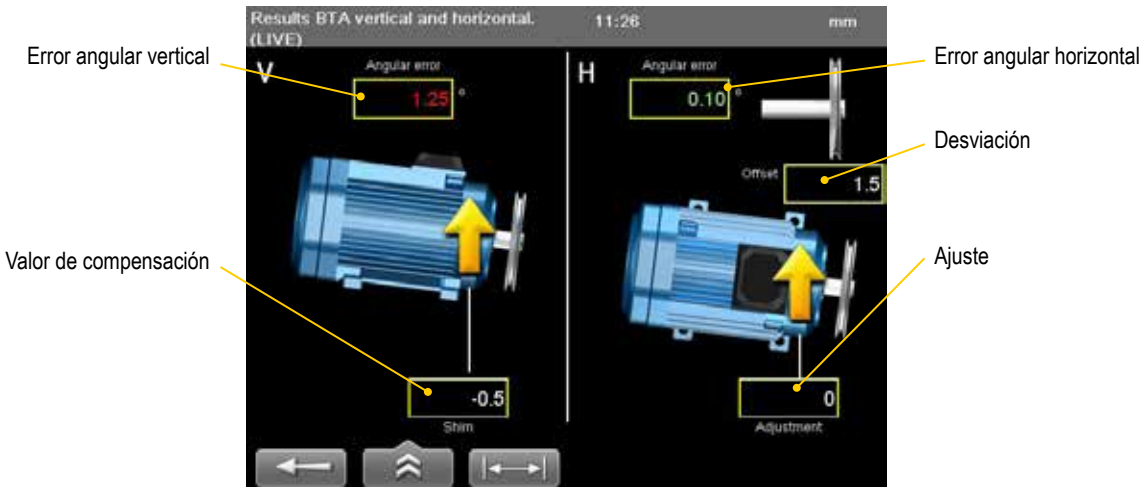
La distancia desde la correa hasta la cara axial de la polea puede variar entre las dos poleas. Para calcular una posible desviación, el sistema necesita los anchos de cara de ambas poleas.

1. Mida la distancia desde la correa hasta la cara axial de la polea.
2. Seleccione  para activar los campos e introducir las distancias.



Medición

Asegúrese de que la línea del láser incida en la apertura del detector. La unidad de visualización muestra la desalineación colineal y angular.



Botones de función

	<b>Volver.</b> Vuelva a definir distancias.
	Consulte el apartado “Panel de control” en la página 15. Guardar, consulte el apartado “Manipulación de archivos de medición” en la página 11. <b>Ajustar la tolerancia.</b> Consulte también el apartado Tolerancia en la página siguiente. <b>Imprimir en impresora térmica</b> (equipo opcional). Disponible una vez que se ha guardado la medición.
	<b>Editar distancias.</b>

Valores – colores


Blanco	Tolerancia no definida.
Verde	Valor conforme a tolerancia.
Rojo	Valor fuera de tolerancia.
++++	Pérdida de señal; por ejemplo, interrupción del haz de láser.

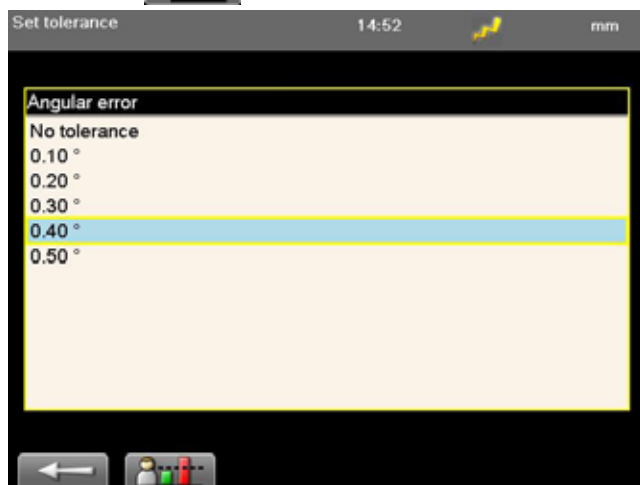
Nota:

El transmisor láser parpadea cuando la batería está baja. Cambie las baterías y después continúe con la medición.

## Tolerancia

Las tolerancias máximas recomendadas por los fabricantes de transmisiones de correa dependen del tipo de correa. Normalmente oscilan entre  $0,25^\circ$  y  $0,5^\circ$ .

1. Seleccione . Se abre la vista de tolerancia.



$<^\circ$	mm/m mils/pulg.
0.1	1.75
0.2	3.49
0.3	5.24
0.4	6.98
0.5	8.73
0.6	10.47
0.7	12.22
0.8	13.96
0.9	15.71
1.0	17.45

Recomendada

2. Seleccione  para establecer la tolerancia definida por el usuario.

## Ajustar

Comience ajustando la polea y después la máquina.

- Corrija la desviación moviendo la máquina móvil con tornillos separadores axiales, o volviendo a colocar una de las poleas en su eje.
- Corrija el error angular vertical calzando la máquina móvil.
- Corrija el error angular horizontal ajustando la máquina móvil con tornillos separadores laterales.

Cuando se realiza algún ajuste a la máquina, a menudo repercute en sus otras condiciones de alineación. Lo cual puede significar que se tenga que repetir el proceso varias veces.


### **Nota:**

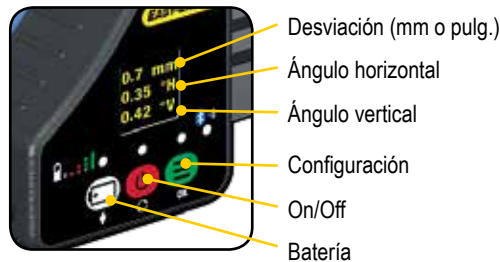
*Si no va a utilizar el sistema durante mucho tiempo, extraiga las pilas.*

# Medición sin unidad de visualización

El E180 BTA puede utilizarse como una herramienta independiente.

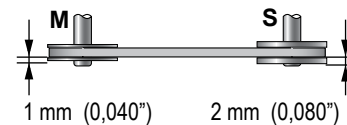
## Medición

1. Pulse  para encender el detector y ON para encender el transmisor láser.
2. Lea los valores. Se muestran la desviación, el ángulo horizontal y el ángulo vertical.
3. Ajuste la máquina, vea la página anterior.







## Cara de polea con diferente anchura

Si las caras de las poleas tienen distinta anchura, sume o reste la diferencia del valor cero para obtener el valor de alineación adecuado.








## Configuración

Pulse  para abrir la vista de configuración. Utilice  para desplazarse hacia arriba y abajo por el menú.

- Pulse  para cambiar de posición en la unidad M y S.
- Cambie entre mm y pulgadas con .

## Batería

Pulse  para ver el estado de la batería del detector. Cuando la batería está cargándose, se muestra una luz verde intermitente. El transmisor láser parpadea cuando la batería está baja. Cambie las baterías y después continúe con la medición.

	Rojo, un parpadeo: Batería vacía.
	Rojo, dos parpadeos: Es necesario cargar la batería.
	Verde, tres parpadeos: Buen nivel de carga.
	Luz verde fija: Batería llena.

### Nota:

Si no va a utilizar el sistema durante mucho tiempo, extraiga la batería del transmisor láser.



# VIBRÓMETRO



El vibrómetro Easy-Laser® se utiliza durante las labores de mantenimiento activo y preventivo de máquinas giratorias. Sirve para medir el nivel de vibraciones y comprobar el estado de los cojinetes de la maquinaria.

Por lo que respecta a la medición del nivel de vibraciones, el vibrómetro Easy-Laser® mide la velocidad efectiva (mm/s o pulgadas/s RMS) en el rango de frecuencias comprendido entre 2 y 3.200 Hz. Este rango abarca la mayoría de las frecuencias que se producirán durante gran parte de las imperfecciones y averías mecánicas, por ejemplo, desequilibrio y desalineación.

Cuando se utiliza para comprobar el estado de los cojinetes, el vibrómetro Easy-Laser mide la aceleración efectiva (RMS) en el rango de frecuencias comprendido entre 3.200 y 20.000 Hz. Se puede utilizar un análisis de tendencia del valor de estado de los cojinetes para determinar el desgaste de los cojinetes de la maquinaria.



*Consulte también Datos técnicos > Vibrómetro.*



## Montaje directo en la máquina

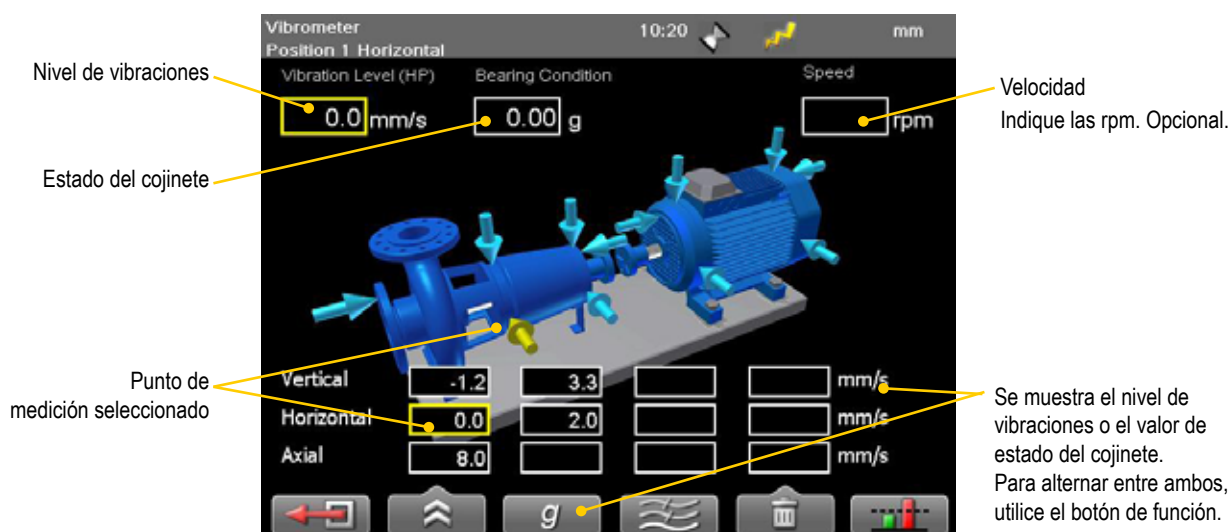
Es posible retirar la punta magnética y montar la sonda directamente en la máquina utilizando el espárrago roscado M6.

## Punta de medición















Utilice la punta de medición para los puntos de medición que no estén fácilmente accesibles. Sólo tiene que desenroscar la punta magnética y sustituirla por la punta de medición. Cuando mida con la punta de medición, colóquela con firmeza en el punto de medición y manténgala en una posición tan vertical, horizontal o axial como sea posible. Cuando se utiliza la punta de medición, el rango de frecuencias se reduce a un rango de entre 800 y 1.500 Hz aprox.

## Medición

1. Utilice el cable rojo estándar para conectar el vibrómetro directamente a la unidad de visualización. No es posible utilizar unidades inalámbricas.
2. Seleccione  para abrir el programa del vibrómetro.
  - Indique las revoluciones por minuto (opcional).
  - Utilice los botones de navegación si desea registrar otro punto distinto al seleccionado de forma predeterminada.
3. Coloque el vibrómetro en el punto de medición. La lectura no debería cambiar si presiona con más firmeza. Si esto ocurre, ajuste el punto de medición.
4. Espere diez segundos para que el valor se estabilice.
5. Pulse  para registrar el valor.




## Botones de función

	<b>Cierra el programa.</b>
	 <b>Abrir el Panel de control.</b>
	 <b>Guardar.</b> Consulte también <i>Manipulación de archivos de medición.</i>
	 Imprimir informe en impresora térmica (equipo opcional).
	 Generar informe. Disponible cuando abre una medición guardada.
 	Botón de alternar. Muestra el valor de estado de los cojinetes o el nivel de vibraciones.
 	Botón de alternar. Permite alternar entre alta frecuencia (10–3.200 Hz) y baja frecuencia (2–3.200 Hz).
	Contiene un submenú.
	 Borrar punto de medición seleccionado.
	 Borrar todos los puntos de medición.
	<b>Tolerancia.</b> Muestra la tabla de tolerancias para el nivel de vibraciones y el valor de estado de los cojinetes.

## Nivel de vibraciones

En la unidad de visualización aparece una tabla de la norma ISO 10816-3. Esta norma se utiliza para maquinaria con una potencia superior a 15 kW y una velocidad nominal de entre 120 y 15.000 rpm.

1. Utilice los botones de navegación para seleccionar un punto de medición.
2. Seleccione  para abrir la tabla de tolerancias. Se mostrarán los valores del punto seleccionado.



## Grupos

- Grupo 1. Máquinas grandes con una potencia nominal superior a 300 kW. Máquinas eléctricas con una altura de eje  $H > 315$  mm. Rangos de velocidad de funcionamiento de entre 120 y 15.000 rpm.
- Grupo 2. Máquinas de tamaño medio con una potencia nominal superior a 15 kW e inferior o igual a 300 kW. Máquinas eléctricas con una altura de eje de  $160 < H < 315$  mm. Velocidad de funcionamiento normalmente superior a 600 rpm.
- Grupo 3. Bombas con rodete de varias paletas y con impulsor independiente con una potencia nominal superior a 15 kW.
- Grupo 4. Bombas con rodete de varias paletas y con impulsor integrado con una potencia nominal superior a 15 kW.

## Directriz

Otra norma que puede utilizarse es la norma ISO 2372 clase 4 para grandes máquinas instaladas sobre bases flexibles.

0 – 3 mm/s 0 – 0,12 pulg/s	Pequeñas vibraciones. Desgaste nulo o insignificante de los cojinetes. Bajo nivel de ruido.
3 – 7 mm/s 0,12 – 0,27 pulg/s	Niveles apreciables de vibraciones a menudo concentrados en algún componente específico y en alguna dirección de la máquina. Desgaste apreciable de los cojinetes. Problemas de sellado en bombas, etc. Mayor nivel de ruido. <b>Planifique medidas para tomar durante la siguiente parada regular.</b> Mantenga la máquina en observación y realice mediciones a intervalos de tiempo más cortos para detectar cualquier posible tendencia de deterioro. Contraste las vibraciones con otras variables de funcionamiento.
7 – 18 mm/s 0,27 – 0,71 pulg/s	Grandes vibraciones. Funcionamiento en caliente de los cojinetes. Reemplazos frecuentes debidos al desgaste de los cojinetes. Desgaste de las juntas; fugas evidentes de todo tipo. Grietas en soldaduras y bases de hormigón. Aflojamiento de tornillos y pernos. Alto nivel de ruido. <b>Planifique medidas para tomar cuanto antes.</b>
> 18 mm/s > 0,71 pulg/s	Vibraciones muy grandes y altos niveles de ruido. Esto es perjudicial para el funcionamiento seguro de la máquina. <b>Detenga el funcionamiento</b> si es posible desde un punto de vista técnico o económico teniendo en cuenta el coste que implica la inactividad de las instalaciones.


## Valor de estado de los cojinetes

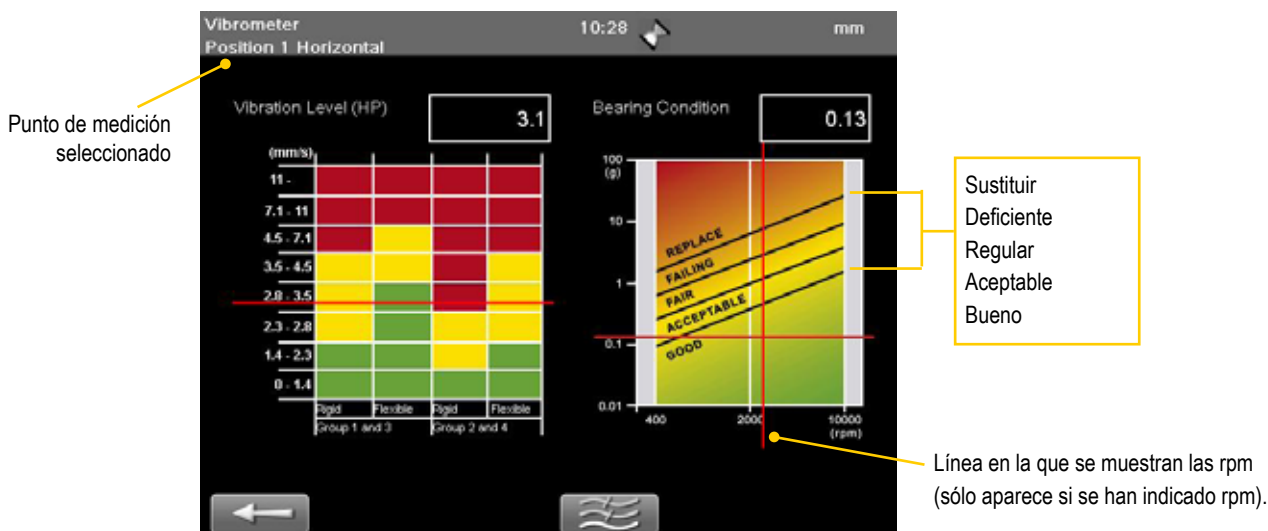
El valor de estado de los cojinetes se utiliza para el análisis de tendencia. Si el valor de estado de los cojinetes aumenta con el paso del tiempo, puede tratarse de un indicio de que los cojinetes están insuficientemente lubricados, sobrecargados debido a una desalineación o dañados en la superficie. No obstante, en cajas de engranajes, máquinas convertidoras con cuchillas y maquinaria similar puede aparecer un valor de estado de los cojinetes alto sin que exista ningún fallo en los cojinetes. Esto se debe a que este tipo de maquinaria produce de forma natural vibraciones de alta frecuencia que son similares a las vibraciones producidas por las máquinas que presentan algún fallo en los cojinetes.

El valor de estado de los cojinetes es la media cuadrática, valor RMS, de todas las vibraciones de alta frecuencia comprendidas entre 3.200 Hz y 20.000 Hz. Este valor es un promedio de aceleración medido en múltiplos de la constante de gravedad estándar, g.

El diagrama de abajo es solamente una guía para interpretar el valor de estado de los cojinetes. Los valores altos de estado de los cojinetes deben utilizarse siempre como petición para realizar un análisis de frecuencia detallado. No cambie los cojinetes antes de efectuar dicho análisis.

### Tabla de tolerancias para el estado de los cojinetes

1. Seleccione un punto de medición.
2. Seleccione  para abrir la tabla de tolerancias.



# BATERÍAS

Si no alimenta las unidades de medición por cable, puede usar nuestra batería recargable. Disponemos de dos modelos, con y sin Bluetooth®.

## Batería

(N.º art. 12-0617)

1. Monte la batería en las varillas.
2. Conecte el cable rojo a la unidad de medición.

La unidad de medición se carga y se pueden seguir efectuando mediciones.

Esta batería **no** lleva Bluetooth® integrado, pero se puede conectar una unidad Bluetooth® al detector/unidad de medición. Con el fin de ahorrar energía, la unidad Bluetooth® solo se conecta cuando se utiliza un programa de medición. La unidad Bluetooth® no tiene interruptor de corriente. Para apagarla, basta con desenchufarla. La unidad Bluetooth® tiene un número de serie que se muestra en la unidad de visualización, en la vista Bluetooth.



### Indicador de carga\*

El indicador de carga solo muestra el estado de esta batería.

### Encendido/Apagado

Verde cuando la batería está activa.

Amarillo cuando no hay ninguna unidad conectada. La batería se apaga automáticamente.

### Unidad Bluetooth® opcional

Amarillo cuando está bien conectada.

Azul cuando se establece la conexión Bluetooth®.

## Batería con Bluetooth®

(N.º art. 12-0618)

Esta batería tiene funcionalidad Bluetooth® integrada. Si desea más información sobre cómo configurar y buscar unidades Bluetooth®, consulte el apartado *Panel de control > Bluetooth*.

El número de serie de la batería está en la parte posterior de esta. Además se muestra en la unidad de visualización, en la vista Bluetooth.

Cuando la batería se queda sin carga, los pilotos de indicador de batería y de encendido/apagado se apagan. No obstante, la unidad Bluetooth® integrada sigue funcionando mientras el detector tiene carga.



### Indicador de carga\*

### Encendido/Apagado

Verde cuando la batería está activa.

Amarillo cuando no hay ninguna unidad conectada. La batería se apaga automáticamente.

### Bluetooth® (solo 12-0618)

Funcionalidad integrada.

Amarillo cuando está bien conectada.

Azul cuando se establece la conexión Bluetooth®.

### \* Indicador de carga

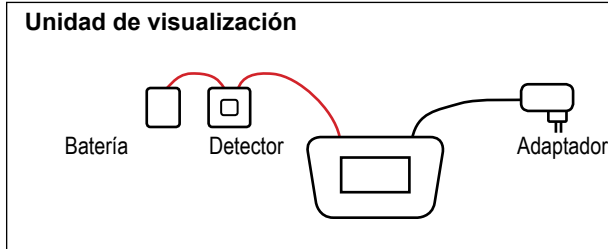
- Verde fijo  
Batería llena.
- Verde intermitente  
Batería con buen nivel de carga
- Rojo intermitente  
Batería baja. Le quedan unos 15 min. de carga.
- Batería vacía. Se apaga.

## Carga de la batería

### Con la unidad de visualización

Las baterías **sin** Bluetooth® se pueden recargar, de una en una, a través de la unidad de visualización. Se puede cargar un detector y una batería a la vez conectando las unidades como se muestra en la imagen. Si la unidad de visualización permanece apagada durante la carga, las unidades se cargan más deprisa.

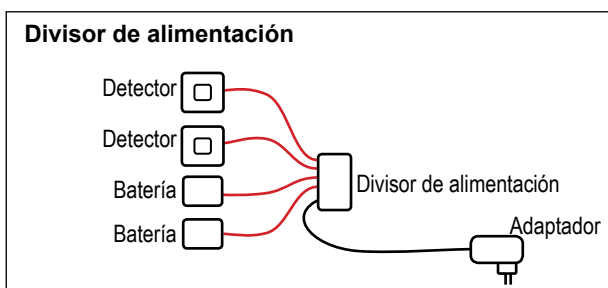
1. Conecte la unidad de visualización al adaptador. Por sí sola, la unidad de visualización no tiene capacidad suficiente para recargar la batería.
2. Utilice un cable rojo estándar para conectar la batería a la unidad de visualización.



### Con divisor de alimentación

Si tiene dos baterías o baterías con Bluetooth®, puede utilizar nuestro divisor de alimentación (N.º art. 12-0597).

1. Conecte el adaptador de corriente al divisor de alimentación. Utilice el adaptador estándar incluido en el sistema. Se encienden todos los pilotos del divisor.
2. Conecte la batería y los detectores al divisor.
3. Cuando la batería se ha cargado totalmente, el piloto se **enciende** de nuevo.

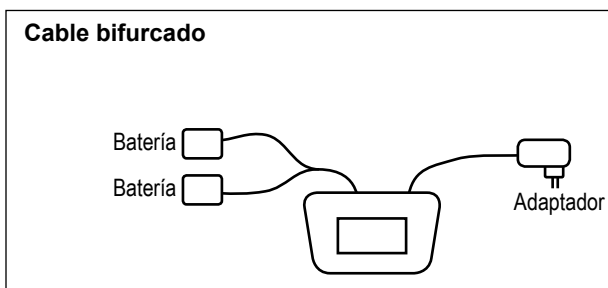


### Con cable bifurcado

Si tiene dos baterías o baterías con Bluetooth®, también puede utilizar nuestro cable bifurcado (N.º art. 12-0725).

El cable bifurcado solo se puede usar para recargar las baterías, no como "cable rojo".

1. Conecte el adaptador de corriente y el cable bifurcado a la unidad de visualización.
2. Enchufe las baterías.
3. Cuando las baterías están totalmente cargadas, el piloto luce verde fijo.



# DATOS TÉCNICOS

Sistema Easy-Laser® E530 Ejes, n° art. 12-0695



## Contenido de un sistema completo

1	Unidad de medición ELM
1	Unidad de medición ELS
1	Unidad de visualización
2	Cables 2 m [78.7"]
2	Soportes para eje con cadenas
2	Cadenas de extensión
1	Juego de varillas de 4x60 mm, 4x120 mm [4,72", 2,36"]
1	Cinta métrica, 3 m [9,8']
1	Cable USB
1	Adaptador de corriente (100–240 V CA)
1	Lector de códigos de barras
1	CD con documentación y manual
1	Maletín

## Sistema

Humedad relativa	10–95%
Peso (sistema completo)	7.3 kg [16 lbs]
Maletín	WxHxD: 500x415x170 mm [19.7"x16.3"x6.7"]



## Unidad de visualización

N.º art. 12-0039

La unidad de visualización le guía por el procedimiento de medición y le permite guardar y analizar los resultados.



- A Conexión para cargador
- B USB A
- C USB B
- D Sistema de medición Easy-Laser®

Unidad de visualización	
Tipo de pantalla/tamaño	VGA 5,7" color
Resolución en pantalla	0,001 mm / 0,05 mils
Batería interna (fija)	Li-Ion
Autonomía	Aprox. 30 horas (ciclo de funcionamiento normal)
Conexiones	USB A, USB B, unidades Easy-Laser®
Memoria	>100.000 mediciones
Funciones de ayuda	Calculadora, convertidor
Grado de protección	IP Clase 65
Materiales de la carcasa	PC/ABS + TPE
Dimensiones	AxHxF: 250x175x63 mm [9,8x6,9x2,5"]
Peso	1020 g [2,3 lbs]
Cables	
Tipo	Con conectores de tipo push-pull
Cable del sistema	2 m [78,7"] de longitud
Cable USB	1,8 m [70,8"] de longitud
Software de base de datos EasyLink™ para PC	
Requisitos mínimos	Windows® 95 o posterior 256 MB de RAM, 5 MB de espacio libre en el disco duro



## Unidades de medición

N.º art. 12-0697

N.º art. 12-0698

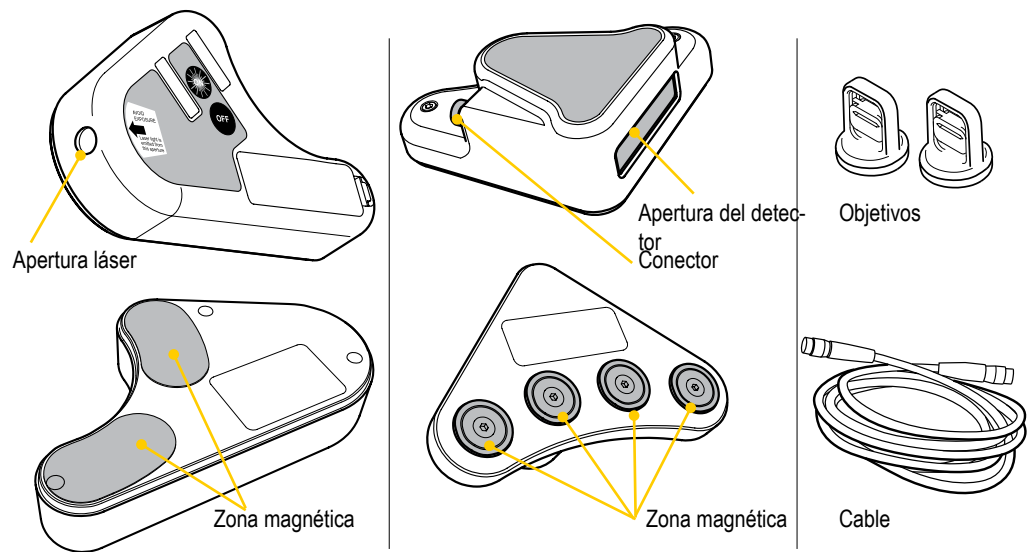


Unidades de medición	
Tipo de pantalla/tamaño	PSD 30 mm [1,18"]
Resolución del detector	0,001 mm / 0,05 mils
Errores de medición	±1% +1 dígito
Rango de medición	Hasta 10 m (33 pies)
Tipo de láser	Diodo láser
Longitud de onda del láser	635–670 nm
Clase de seguridad del láser	Clase 2
Potencia del láser	<1 mW
Inclinómetros	Resolución de 0,1°
Sensores térmicos	- 20–60 °C
Grado de protección	IP Clase 65
Rango de temperaturas	-10–50 °C
Materiales de la carcasa	Aluminio anodizado/plásticos ABS
Dimensiones	AxHxF: 60x67x42 mm [2,36x2,63x1,65"]
Peso	164 g [5,8 oz]

**BTA E170 (Opcional)**

N.º art. 12-0659

Limpie las unidades y las ventanas de las aperturas con un paño de algodón seco. Si no va a utilizar el sistema durante mucho tiempo, extraiga las pilas.



Transmisor láser	
Diámetros de polea	> Ø60 mm [2,5"]
Clase del láser	2
Potencia de salida	<1 mW
Longitud de onda del láser	635–670 nm
Ángulo del haz	60°
Precisión	Paralelismo: < 0.05°, Desviación < 0,2 mm [0,008"]
Tipo de pila	1xR6 (AA) 1,5 V
Duración de la pila	8 horas en continuo
Materiales	Plásticos ABS / Aluminio anodizado duro
Dimensiones AxHxF	145x86x30 mm [5,7x3,4x1,2"]
Peso	270 g [9,52 oz]
Detector	
Resolución en pantalla	(intercambiable entre mm/pulgadas) Desviación axial: 0,1 mm [0,005"] Valor angular: 0.1°
Distancia de medición	Hasta 3 m [9,8'] entre el transmisor y el detector
Rango de medición	Desviación axial: ±3 mm [0,12"] Valor angular: ±8°
Materiales de la carcasa	Plásticos ABS
Dimensiones AxHxF	95x95x36 mm [3,7x3,7x1,4"]
Peso	170 g [5,99 oz]

## Vibrómetro (Opcional)

N.º art. 12-0654



Instrumento/Software	
Rango de medición	0–50 mm/s [0–2 pulg/s] RMS
Resolución	0,1 mm/s [0,005 pulg/s]
Rango de frecuencias	Nivel total: 2–3200 Hz (Lp), 10–3200 Hz (Hp) Estado de cojinetes: 3200–20000 Hz
Sonda	
Sensibilidad	100 mV/g $\pm 10\%$
Dimensiones	Imán: L=20 mm [4/5"], $\varnothing$ =15 mm [19/32"] Calibre punta: L=65 mm [2 1/2"9]



# INDEX

---

## A

Acoplamiento dudoso 52  
Actualizar el sistema 19  
Actualizar las licencias del sistema 20  
Adaptador de corriente 9  
Ajuste manual 52  
Ajuste óptimo 52  
Archivo elu 19

## B

Barra de estado 7  
Bluetooth® 7, 21  
Botones 5

## C

Calculadora 10  
Calibración 3  
CódBarras 8  
Código de barras 13  
Cojinete 70  
Configuración 15  
Configuración personal 15  
Convertir unidades 10  
Correa 63

## D

Desajuste de las patas 57  
Desalineación angular 38  
Desviación 63

## E

EasyLink 14  
Escape 5

## F

Fecha y hora 16  
Filtro 12, 15

## H

Holgura 34, 37

## I

Icono de advertencia 7  
Iconos 6  
Idioma 17  
Imprimir 14  
Indicador de posición 37, 39  
Indicador LED 5  
ISO standard 71

## L

Licencia 20  
Logo 14

## M

Manipulación de archivos 11  
Mantenimiento 3

## P

Paquete de fuentes 19  
PDF 11, 16  
Plantilla 13  
Polea 65  
Proyector 7

## R

Resolución 16  
Rotar coordenadas 7, 16  
rpm 70

## S

Submenú 6

## T

Tolerancia 42

## U

Unicode 19  
Unidad 16  
Unidad imperial 16  
Unidad M 32  
Unidad métrica 16  
Unidad S 32  
USB 13  
Usuario 17

## V

Vibrometer 69, 70  
Vista Batería 9  
Volcado de pantalla 8

