

DE

Dis-Cover-Schwenkarm (6.1462.080) für 786 Swing Head

Dieses Merkblatt beschreibt die Installation und das Funktionsprinzip des Dis-Cover-Schwenkarms (6.1462.080) für den 786 Swing Head. Der Dis-Cover-Schwenkarm wird im Sample Processor 814 / 815 (2.XXX.0110 / 2.XXX.0130) eingesetzt.

Voraussetzung:

- Der 786 Swing Head ist montiert.

Sample Processor konfigurieren

Vor der Montage des Dis-Cover-Schwenkarms folgende Konfigurationsdaten im Sample Processor oder in der Steuersoftware eintragen:

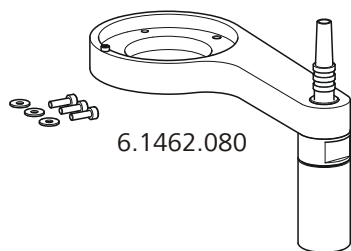
- Schwenkrichtung: +
- Schwenkarm-Offset: 8°
- Maximaler Schwenkbereich: 117°
- Schwenkradius: 112 mm

Dis-Cover-Schwenkarm montieren

Der Dis-Cover-Schwenkarm (6.1462.080) ist für den linksschwenkenden Einsatz vorgesehen und ist daher an Turm 2 des Sample Processors zu montieren.

- Gerät ausschalten.
- Gerät einschalten.
- Dis-Cover-Schwenkarm mit den 3 beiliegenden Schrauben montieren. Dabei den Schwenkarm so halten, dass er den maximalen Schwenkbereich einnimmt.
- Das Anschlusskabel des Dis-Cover-Schwenkarms durch die Führungskette des Sample Processors führen.

- Den Stecker an der Buchse *ext. Pump* auf der Rückseite des Turms anschliessen.



DE

Funktionsprinzip

Der Kopf des Dis-Cover-Schwenkarms besteht aus einem Dauermagneten und einem Elektromagneten. Im ausgeschalteten Zustand werden Gefäßdeckel mit Metalleinsatz vom Dauermagneten angezogen. Um einen Gefäßdeckel (6.2037.050 oder 6.2037.060) vom Dis-Cover-Schwenkarm zu lösen, wird der Elektromagnet mit dem PUMP-Befehl des Sample Processors eingeschaltet. Das elektrische Feld des Elektromagnets neutralisiert das Magnetfeld des Dauermagneten. Der Gefäßdeckel wird fallengelassen.

VORSICHT

Erwärmung des Dauermagneten

Hohe Temperaturen führen zur allmählichen Abschwächung des Dauermagneten.

- Um eine zu starke Erwärmung des Dauermagneten zu vermeiden:
 - Dis-Cover-Schwenkarm nicht länger als 3 Sekunden eingeschaltet lassen.
 - Dis-Cover-Schwenkarm am Ende der Sequenz ausschalten.

Um ein kontrolliertes Aufnehmen der Gefäßdeckel zu gewährleisten, den Dis-Cover-Schwenkarm unmittelbar vor dem Anfahren des Probengefäßes mit einem PUMP-Befehl einschalten. Die Magnetwirkung ist somit aufgehoben.

EN

Dis-Cover robotic arm (6.1462.080) for 786 Swing Head

This leaflet describes the installation and the mode of operation of the Dis-Cover robotic arm (6.1462.080) for the 786 Swing Head. The Dis-Cover robotic arm is used in the Sample Processor 814 / 815 (2.XXX.0110 / 2.XXX.0130).

Prerequisite:

- The 786 Swing Head is mounted.

Configuring the Sample Processor

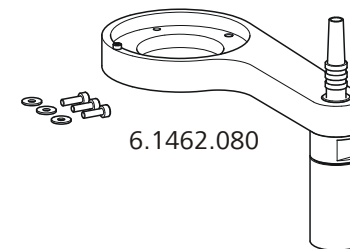
Enter the following configuration data in the Sample Processor or in the control software prior to the assembly of the Dis-Cover robotic arm:

- Swing direction: +
- Robotic arm offset: 8°
- Maximum swing range: 117°
- Swing radius: 112 mm

Mounting the Dis-Cover robotic arm

The Dis-Cover robotic arm (6.1462.080) is designed for left-swinging use. Therefore, it is to be mounted on tower 2 of the Sample Processor.

- Switch off the instrument.
- Switch on the instrument.
- Mount the Dis-Cover robotic arm with the 3 supplied screws. Hold the robotic arm in such a way that it reaches the maximum swing range.
- Guide the connection cable of the Dis-Cover robotic arm through the guide chain of the Sample Processor.
- Connect the plug to the *ext. pump* socket on the rear of the tower.



EN

Mode of operation

The head of the Dis-Cover robotic arm consists of a permanent magnet and an electromagnet. When switched off, vessel covers with metal inserts are attracted by the permanent magnet. In order to remove a vessel cover (6.2037.050 or 6.2037.060) from the Dis-Cover robotic arm, the electromagnet is switched on with the PUMP command of the Sample Processor. The electrical field of the electromagnet neutralizes the magnetic field of the permanent magnet. The vessel cover is dropped.

CAUTION

Heating up of permanent magnet

High temperatures weaken the permanent magnet over time.

- To avoid the permanent magnet from heating up too much:
 - Do not keep the Dis-Cover robotic arm switched on for longer than 3 seconds.
 - Switch off the Dis-Cover robotic arm at the end of the sequence.

Switch on the Dis-Cover robotic arm with a PUMP command immediately before moving to the sample vessel to ensure that vessel covers are picked up in a controlled manner. The magnetic effect is thus suspended.

786 Swing Head 用 Dis-Cover-摆臂

(6.1462.080)

本说明书介绍了 786 Swing Head 用 Dis-Cover-摆臂 (6.1462.080) 的安装和工作原理。Dis-Cover-摆臂用于 Sample Processor 814 / 815 (2.XXX.0110 / 2.XXX.0130)。

前提:

- 786 Swing Head 已安装。

配置 Sample Processor

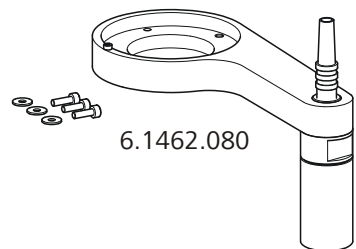
安装 Dis-Cover-摆臂之前，能够先在 Sample Processor 或控制软件中输入以下配置数据：

- 摆动方向：+
- 摆臂偏移：8°
- 最大摆动范围：117°
- 旋转半径：112 mm

安装 Dis-Cover-摆臂

Dis-Cover-摆臂 (6.1462.080) 专设计用于左摆，并因此必须安装在 Sample Processors 的塔 2 上。

- 关断仪器。
- 接通仪器。
- 用 3 个随附的螺栓安装 Dis-Cover-摆臂。并且，将摆臂稳住，以确保达到最大摆动范围。
- 将 Dis-Cover-摆臂的连接电缆穿过 Sample Processors 的导向链。
- 将插头连接到塔背面外部泵的插口上。



工作原理

Dis-Cover-摆臂的摆头包括了一个永磁体和一个电磁体。关断状态下，带有金属嵌件的容器盖将被永磁体吸住。为了将容器盖（6.2037.050 或 6.2037.060）从 Dis-Cover-摆臂上松开，将通过 Sample Processors 的泵命令将电磁体接通。电磁体的电场将永磁体的磁场中和掉。容器盖将落下。

小心

永磁体的受热

较高的温度导致永磁体逐渐变弱。

- 为避免永磁体剧烈受热：
 - Dis-Cover-摆臂接通时间不得长于 3 秒。
 - 序列结束时将 Dis-Cover-摆臂关断。

为保证能受控地将容器盖提起，即将靠近样品容器前才通过泵命令将 Dis-Cover-摆臂接通。这样，便抵消了磁力作用。