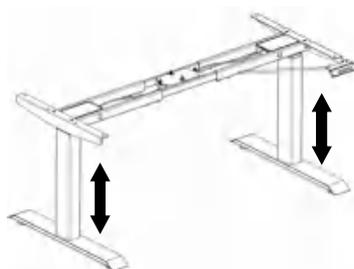


TECHWEI™ K3 Focus 系列 电动升降桌

安装和使用说明书



立柱节数	3
最大承载	120KG
最大速度	35mm/S
输入电压	AC 100~240V 50/60Hz
升降范围	590mm~1240mm
使用频率	10% (连续工作 2 分钟, 暂停 18 分钟)
使用温度	0~40°C

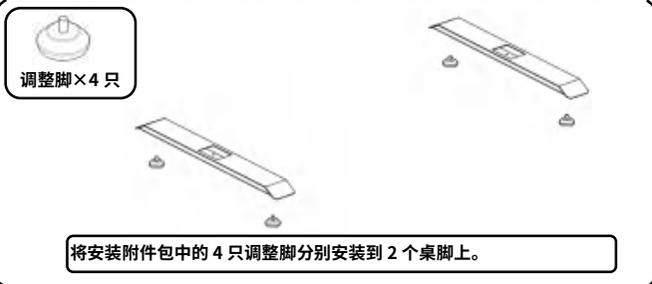
· 包装清单

注意：以下清单图仅供参考，在一些情况下可能与实际不相符，请以实际包装为准。如发现有遗漏或者安装问题，请联系客服。安装过程中，注意部件翻倒，请至少 2 人配合。

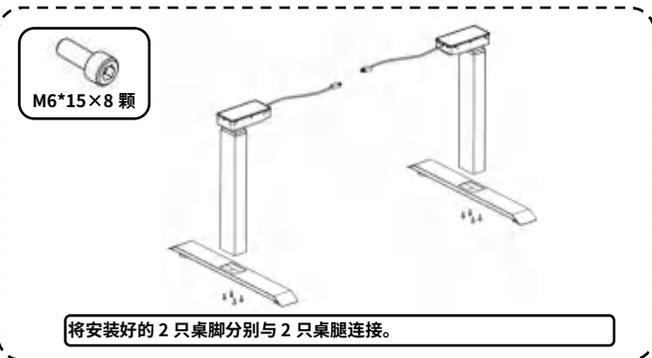
 桌脚×2	 侧托×2	 桌腿×2
 横梁 A×2	 横梁 B×2	 横梁 C×2
 控制器套装×1	 电源线×1	 安装附件包×1

1

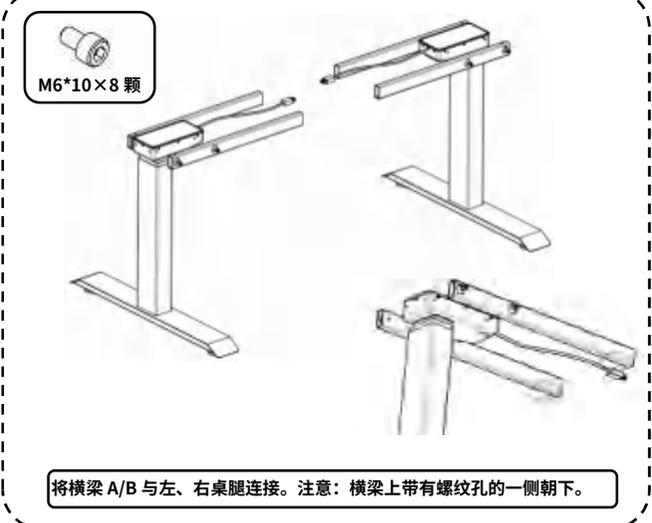
· 安装步骤 1-安装 调整脚



· 安装步骤 2-安装 桌脚

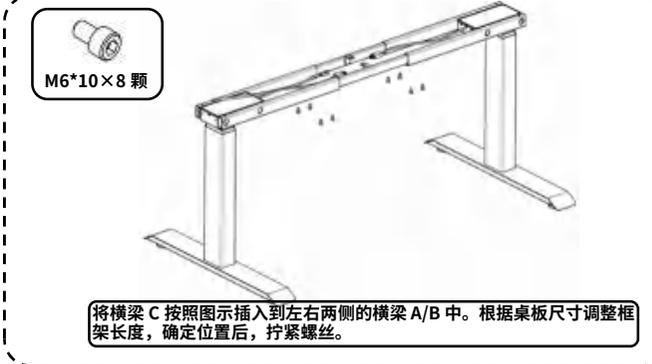


· 安装步骤 3-安装 横梁 A/B



2

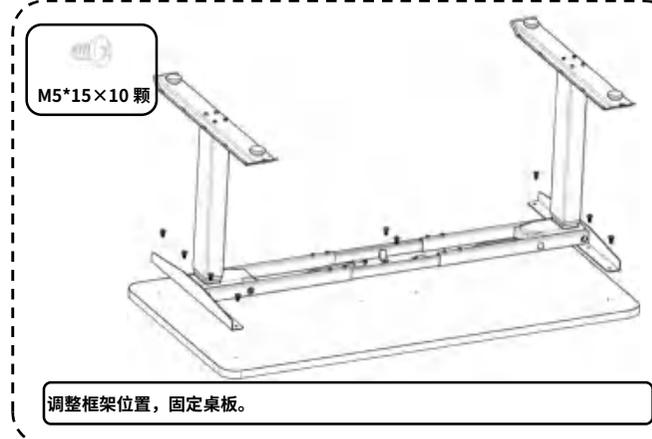
· 安装步骤 4-安装 横梁 C



· 安装步骤 5-安装 侧托

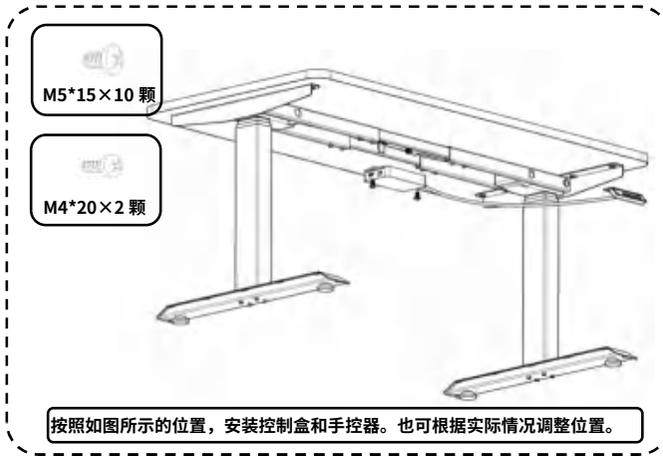


· 安装步骤 6-安装桌板、控制器

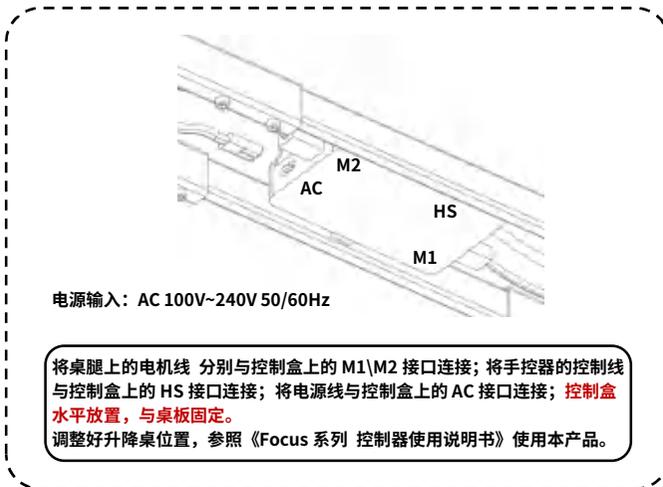


3

· 安装步骤 7-安装 控制器



· 安装步骤 8-连接 电气线路



电源输入: AC 100V~240V 50/60Hz

安全和警示说明:

- 如果不遵守本说明书中的安全警示和安装说明, 可能会导致严重的人身伤害。
- 如不完全遵守带有“注意”标记的说明、警示和其他信息, 可能会严重损坏系统或其他元件。

Focus 系列 控制器使用说明书



一、按键说明

设置键 **M**、保存键 **1**、保存键 **2**、保存键 **3**、上升键 **+**、下降键 **-**

二、上下操作

- 当按下“**+**”键, 桌面向上运行, 直到到达桌面的最高点。
- 当按下“**-**”键, 桌面向下运行, 直到到达桌面的最低点。
- 当短按“**+**”或者“**-**”键, 桌面相应运行很小的距离, 实现点动。

三、位置存储和记忆运行

➢ 上图手控器可以存储 3 个记忆点, 存储方法如下:

当运行到特定的点时候, 此时按“**M**”按键, 数码管显示“S-”, 同时“-”闪烁, 此时按“1-3”键, 存储此时位置 到对应标号。

➢ 在全自动模式下 (S-6 为 1) 如果要运行到记忆点, 此时只需要按一下对应存储位置的标号, 此时数码管会显示对应标号位置的高度, 然后自动运行到位置存储的对应高度, 运行的时候, 任意键能够停止系统。

➢ 在半自动模式下 (S-6 为 0) 如果要运行到记忆点, 此时只需要一直按着对应存储位置的标号, 此时数码管会显示对应标号位置的高度, 然后自动运行到位置存储的对应高度, 运行的时候, 松开按键停止系统。

四、儿童锁锁定和解锁

➢ 锁定: 同时按住“**M**”+“**+**”5 秒, 当数码管显示“Loc”, 此时表示系统已经锁定, 无法对系统做升降操作。

➢ 解锁: 同时按住“**M**”+“**-**”5 秒, 当数码管从“Loc”显示到正常数字显示, 表示系统已经解锁。

五、久坐提醒设置

➢ 按手控器上“**1**”+“**3**”按键, 手控器显示 x.xh, 此时可以按“**+**”或“**-**”按键, 调节定时, 以 0.5 小时为变化, 设置好 2 秒自动退出, 此时手控器熄灭后会有一个小数点“.”闪烁, 表示有定时在运行, 当到达定时时候, 蜂鸣器响 5 声, 手控器自动唤醒。

六、内部参数和安装距设定

➢ 通过长按手控器“**M**”键 5 秒, 可以进入设置界面, 显示“S-x”同时“x”闪烁, 其中“x”为参数组。此时按“**M**”可以进入参数组设置对应的参数, 按“**+**”或者“**-**”切换参数组。设定完参数通过按“**M**”键, 返回运行界面。

可以设定的参数如下:

- “S-1” 0 表示公制显示, 1 表示英制显示。
- “S-2” 表示传感器遇阻精度, 0 表示关闭, 8 最灵敏, 1 最不灵敏。

- “S-3” 表示向上电流遇阻精度, 0 表示关闭, 8 最灵敏, 1 最不灵敏。
- “S-4” 表示向下电流遇阻精度, 0 表示关闭, 8 最灵敏, 1 最不灵敏。
- “S-5” 此时表示安装距, 单位为 cm。
- “S-6” 0 表示按存储位置键运行松掉停止运行, 1 表示按存储位置键自动运行到存储的位置, 任意键停止。
- “S-7” 表示 0 表示关闭 2 分钟 18 分钟工作制, 仅靠温度保护控制器, 1 表示开启 2 分钟 18 分钟工作制。
- “S-8” 表示桌面左右倾斜, 灵敏度, 防止丝杆断裂或者其他引起的二个桌腿高度不一致, 0 表示关掉, 1-8 分别表示 0.5-4° 的一个倾斜角度。

七、错误代码说明及处理方式

代码	说明	处理方式
E01	主电源电压超过 45V	检查主电源
E02	丝杆之间高度偏差超过 1cm	重新初始化
E04	手控器连接或者通讯错误	检查手控器线
E05	遇阻停显示	松开按键, 重新运行
E06	主电源启动未成功, 低于 20V	更换主电源, 或者检查主电源连接线
E07	主电源运行的时候保护, 低于 20V	重新上电
E08	桌面运行的时候倾斜	重新初始化
HOT	电源温度过高, 或者 18 分钟内运行超过 2 分钟	等待电源温度降低, 或者让系统休息 18 分钟重新运行
E11	电机 1 未连接	检查连接线
E12	电机 1 电流采样通道出错	更换控制板
E13	电机 1 缺相, 有相线断开	检查电机是否相线连接不正常
E14	电机 1 霍尔错误, 或霍尔线断开	检查霍尔信号, 或者更换连接线
E15	电机 1 内部短路	更换电机
E16	电机 1 堵转	重新初始化
E17	电机 1 运转方向错误	调换电机线或者霍尔线
E18	电机 1 负载太大, 过载	减少负载
E21	电机 2 未连接	检查连接线
E22	电机 2 电流采样通道出错	更换控制板
E23	电机 2 缺相, 有相线断开	检查电机是否相线连接不正常
E24	电机 2 霍尔错误, 或霍尔线断开	检查霍尔信号, 或者更换连接线
E25	电机 2 内部短路	更换电机
E26	电机 2 堵转	重新初始化
E27	电机 2 运转方向错误	调换电机线或者霍尔线
E28	电机 2 负载太大, 过载	减少负载
E40	串联有控制器掉线	检查连接线
E41	串联信号有错误	检查连接线, 或者更换控制器
E42	存储器错误	更换控制器
E43	遇阻停传感器错误	更换控制器