

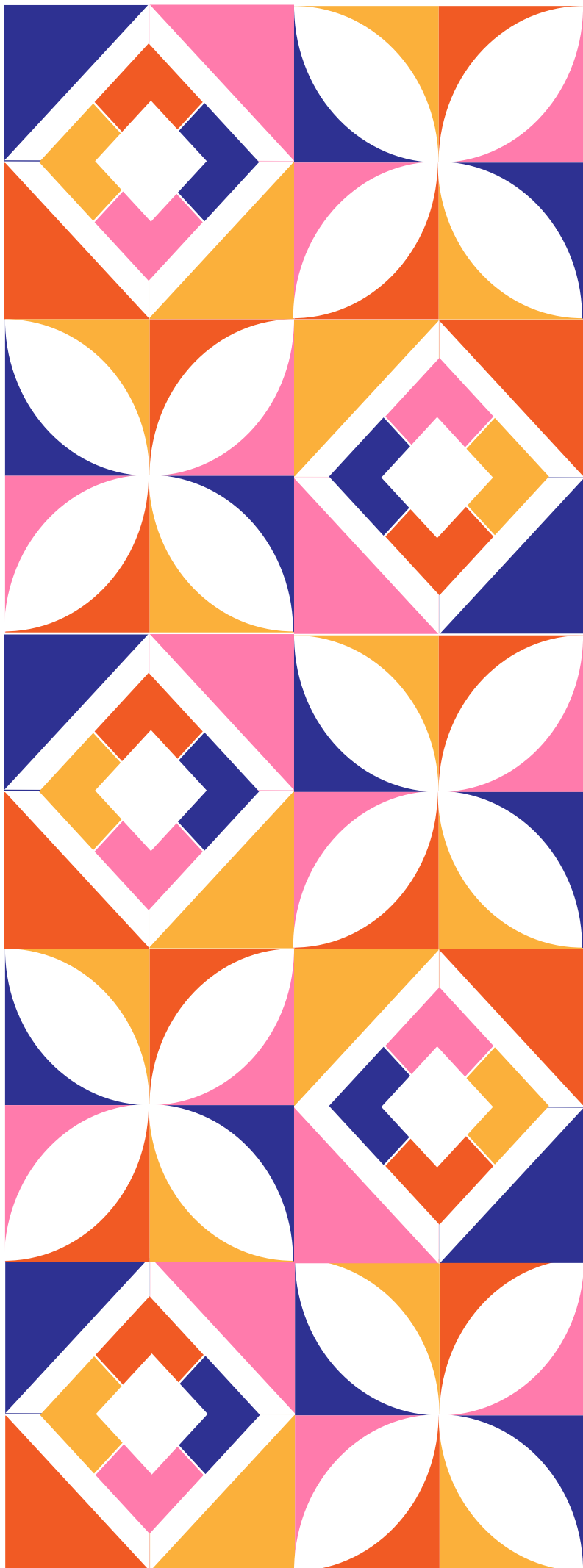


立康居易

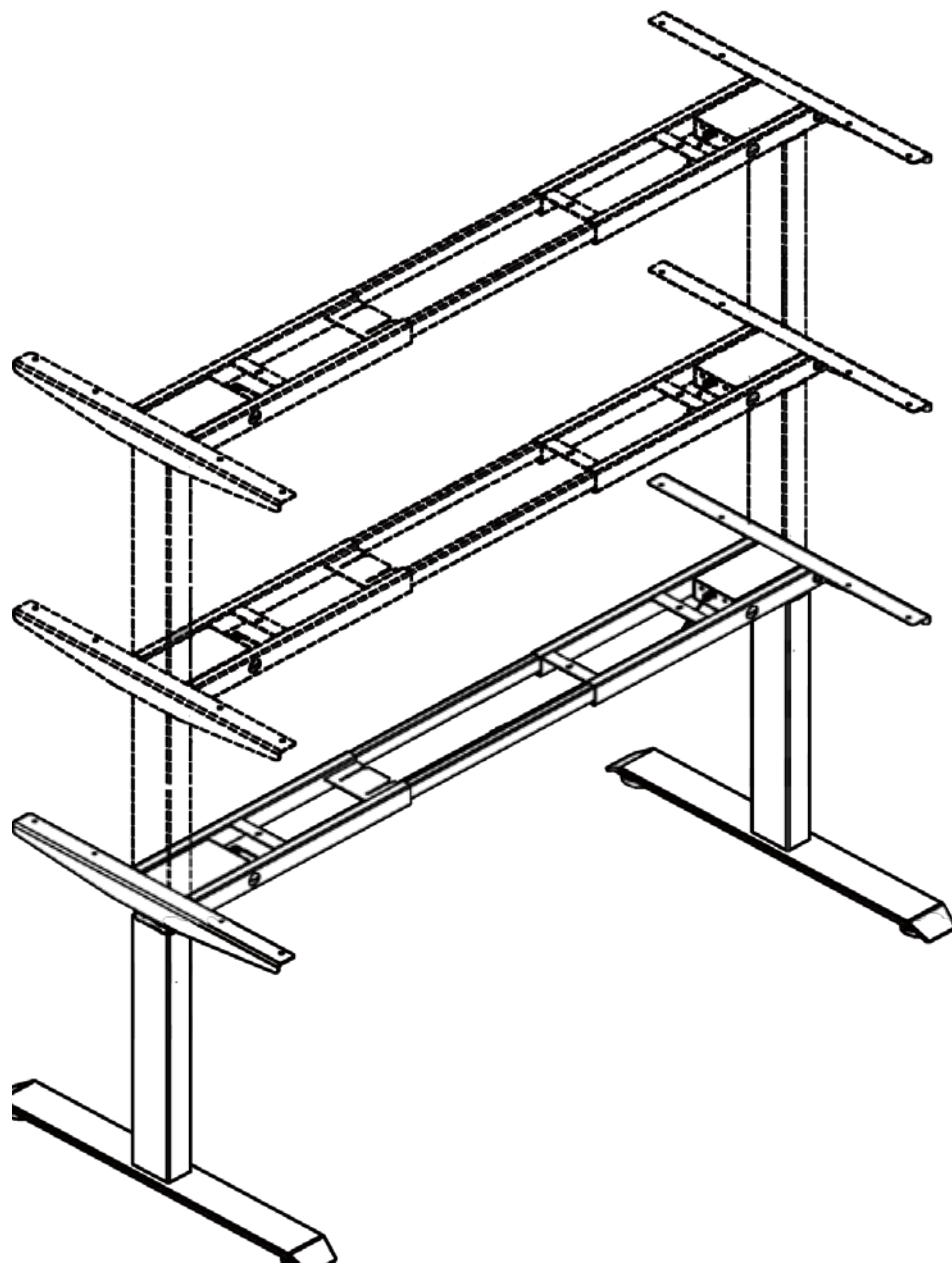
**AUTO-
MATIC
LIFT DESK**

人體工學電動升降桌

組裝說明書



雙馬達電動升降桌架



組裝操作說明書

規格明細

高度	600 - 1250 mm (不含桌面高度)
寬度	1050 - 1800 mm
升降速度	30 mm/s
承重	140 kg
工作週期	10%. Max. 2 Mins on, 18 Mins off
功能	慢速啟動/停止
	高度記憶功能
	過熱保護裝置
	USB 插槽
	防潰縮，內置平衡感應器

目錄

安全說明	Page 3
工具需求	Page 4
零件總攬	Page 5
組裝說明	Page 6-7
錯誤碼說明	Page 8
使用說明	Page 9-13

安全說明

使用時注意事項：

確保桌子的抬升路徑沒有障礙物。

確保桌面沒有靠牆。

確保所有電線長度都能適合桌面高度變化。



警告!! 注意事項
安裝時保持手部清潔



孩童請遠離自動升降桌，控制器和動力裝置有觸電風險。



確保所有電子元件遠離液體。



不要坐、或站立在桌架上方。
不要爬行或躺臥在桌架下方。



請勿在桌面下方放置任何高於桌面最低高度的物體。



請勿擅自拆開任何組件：桌腳、控制面板、馬達、齒輪箱以及傳動系統。



請勿在通電時用水清洗產品。



切勿使用損壞的電源線或插座。

工具需求

內六角扳手(內附)

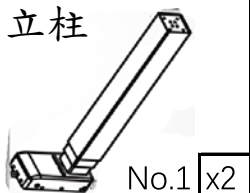


十字起子或電動起子



主零件

立柱



No.1 x2

桌腳



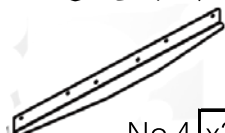
No.2 x2

橫樑



No.3 x1

側邊支撐樑



No.4 x2

馬達控制盒



No.5 x1

操作面板



No.6 x1

電源線



No.7 x1

馬達連接線



No.8 x1

水平桌腳墊片



No.9 x4

五金零件

腳板固定螺絲
M6x16



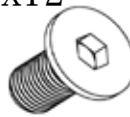
No.10 x12

自攻螺絲
ST4x16



No.11 x16

立柱固定螺絲
M6x12



No.12 x4

線材固定器



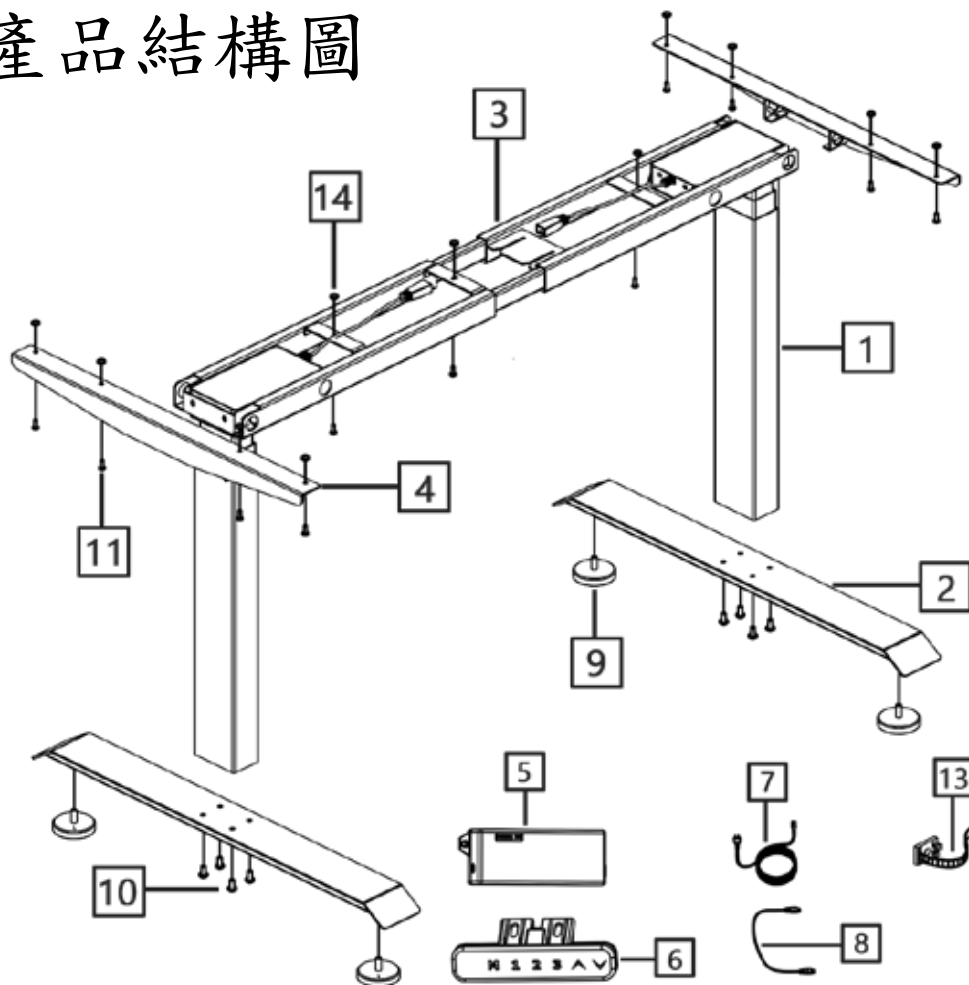
No.13 x3

墊片



No.14 x11

產品結構圖



No	品項描述	數量
1	立柱	2
2	桌腳	2
3	橫樑	1
4	側邊支撐樑	2
5	馬達控制盒	1
6	操作面板	1
7	電源線	1
8	馬達連接線	1
9	水平桌腳墊片	4
10	桌腳板固定螺絲 M6x16	12
11	自攻螺絲	16
12	立柱固定螺絲 M6x12	4
13	線材固定器	3
14	墊片	11

組裝說明

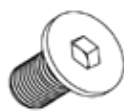


組裝開始前 請將所有零件部件排列整齊，確認清單數量品項無誤。

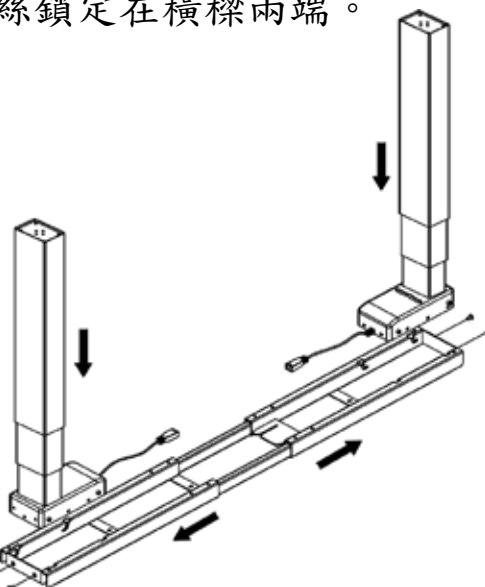
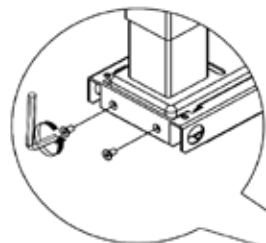
步驟 1:

首先鬆開橫樑上止付螺絲伸展開橫樑，將立柱放入橫樑兩側，接著用立柱固定螺絲鎖定在橫樑兩端。

立柱固定螺絲
M6x12



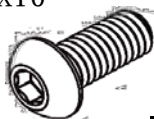
x4



步驟 2:

將四片水平桌腳墊片鎖上，使用8根M6x16 螺絲將桌腳板跟立柱連結鎖上，使用另外4根M6x16x螺絲將側邊支撐樑鎖在橫樑兩側。

桌腳板固定螺絲
M6x16

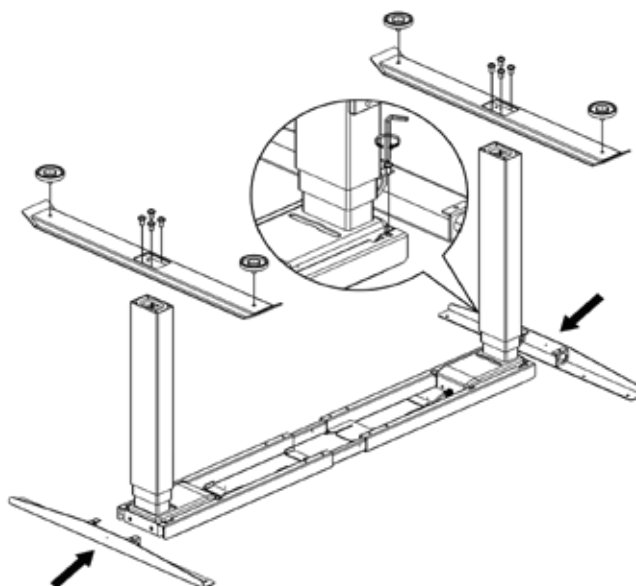


x12

水平桌腳墊片

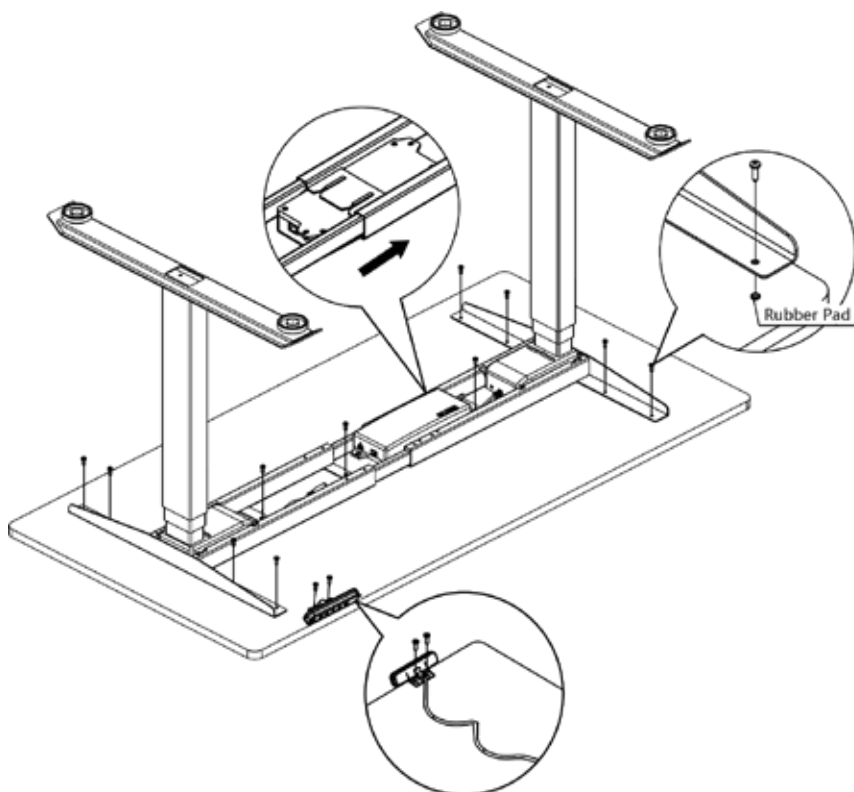
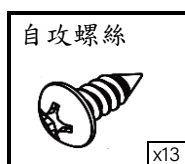
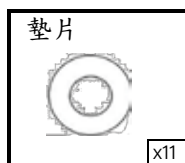


x4



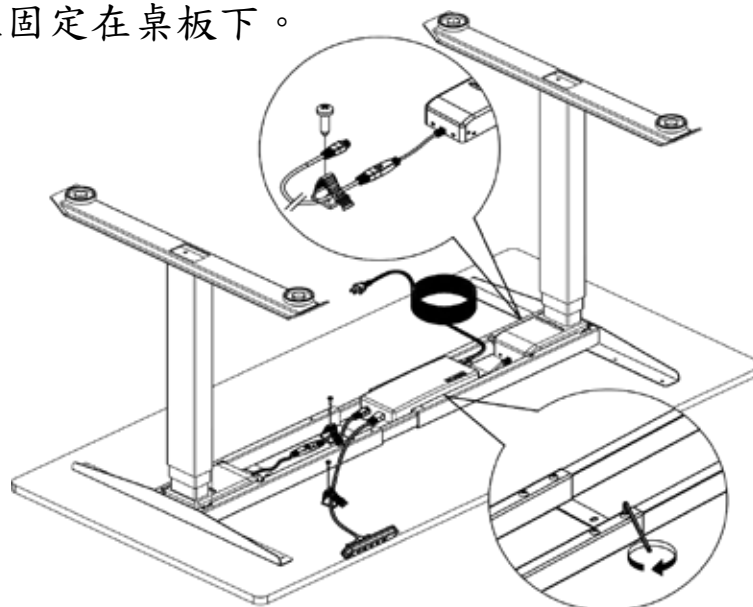
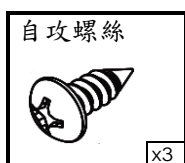
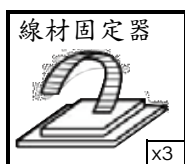
步驟 3:

在桌板鎖定孔位放上橡膠墊片，使用自攻螺絲鎖上桌板及操作面板，控制盒固定在橫樑軌道上。

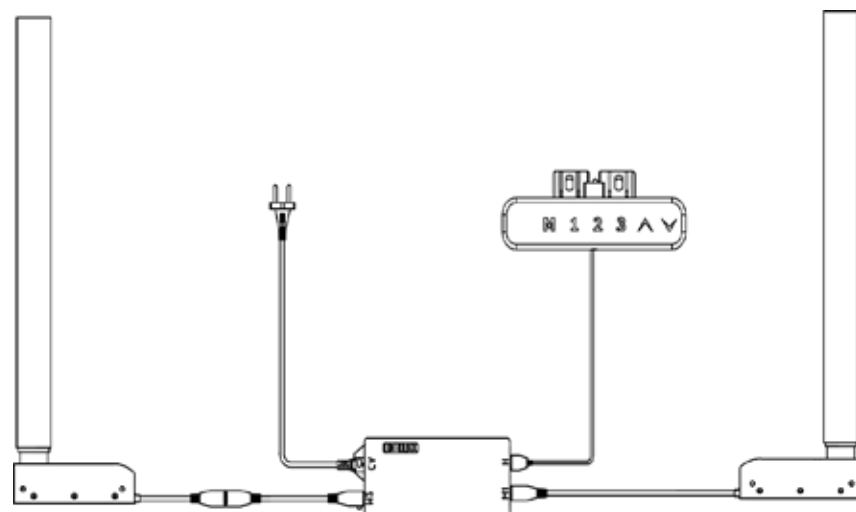
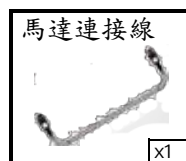


步驟 4:

將橫樑上的止付螺絲鎖緊，使用線材固定器跟自攻螺絲將線材整理固定在桌板下。



依照下面圖式將馬達連接線、電源線、控制面板線材接上控制盒。



錯誤碼說明

	錯誤碼問題說明	解決方法
HOT	馬達控制盒持續運作超過兩分鐘，過熱提示。	1. 等待18分鐘。 2. 拔掉電源線(直到控制面板不再顯) 重新插上電源即可清除錯誤碼。
E01, E02	連接線無正常連接	檢查所有連接線，重新連接。如果錯誤碼一直無法清除請盡快聯繫本公司。
E06	有一側重量超過80公斤	清除桌面上超重物品。
E07	總重量超過140公斤	清除桌面上超重物品
E08	所使用電壓過低	電壓足夠時會自動清除錯誤碼。
E09	所使用電壓過高	電壓足夠時會自動清除錯誤碼。
E10	在馬達控制盒通電情況下，插入控制面板連接線。	等候一秒，錯誤碼會自動清除。
rES	重設指示	持續按壓下箭頭按鍵，桌面會下降至最低後會稍微回升。放開按鈕，面板顯示目前高度後即重設完成。

控制器操作說明

下箭頭按鍵按住不放直至螢幕顯示” rES” 字樣，桌面會開始下降至最低後會稍微回升，面板高度指示數字出現後放開按鈕即完成重設。

按壓上箭頭按鍵抬升桌面高度。
按壓下箭頭按鍵降低桌面高度。

高度記憶(可設定三組高度記憶設定)

使用三組高度記憶快捷鍵，迅速將桌面調整至所需高度。

1. 先將桌面調整至所需高度。
2. 按下M鍵
3. 選擇按下1, 2, 3號鍵來分別記憶不同高度。
4. 使用1, 2, 3號鍵來調整至所需高度。

面板鎖定

面板按鍵鎖定，避免不小心碰觸到而造成不經意改變桌面高度。

鎖定：同時按下上下鍵直到出現” LOC ” 字樣。

解除鎖定：同時按下上下鍵直到目前高度指示數字出現。

控制器參數設定

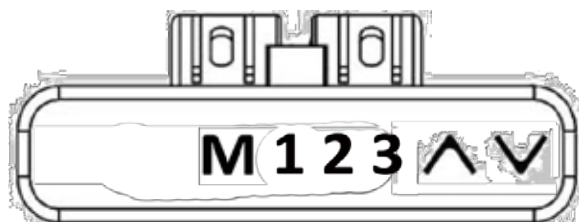
進入參數設定：

步驟1：按住” M” 鍵直到螢幕出現” S_ _” 然後放開。

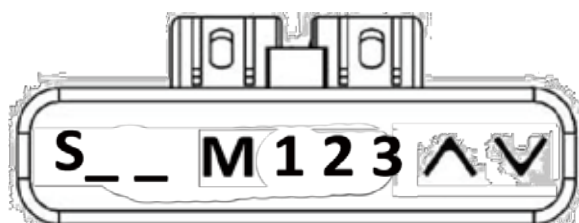
步驟2：再次按下” M” 鍵進入設定模式。

步驟3：按下” 上箭頭鍵” 或” ” 下箭頭鍵” 選擇進入參數。

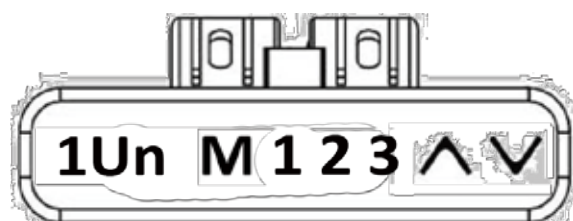
按鍵” 1” 回到參數設定選單，如果按下” 1” 鍵後沒有進行任何操作20秒後會自動退出參數設定模式。



按住” M” 鍵直到畫面出現” S_ _” 後鬆開



再次按下” M” 鍵



第一個出現參數為” 1Un”

再次按下” M” 鍵進入參數設定利用” 上箭頭鍵” 或” 下鍵頭鍵” 選擇參數內容，按下” M” 鍵進入參數內容設定，在利用” 上下箭頭鍵” 調整所需參數。設定完成再次按下” M” 鍵以儲存設定

各項參數說明：

進入參數前請先進入參數設定選單

1Un--高度單位變換公分、公寸。

按下”上下鍵”選擇所需單位。

“S1”為公分。

“1n”為公寸。

“2br” --顯示畫面明亮設定。

“L” 低亮度。

“N” 中等亮度。

“H” 高亮度。

“3bE” --按鍵聲音設定。

“OFF” 無聲。

“ON” 有聲。

“4Fu” 上升遇阻感應靈敏度設定。

“L0” 關掉感應器。

“L1” 感應敏感度最高。

“L9” 感應敏感度最低。

“5Fd” 下降遇阻感應靈敏度設定。

“L0” 關掉感應器。

“L1” 感應敏感度最高。

“L9” 感應敏感度最低。

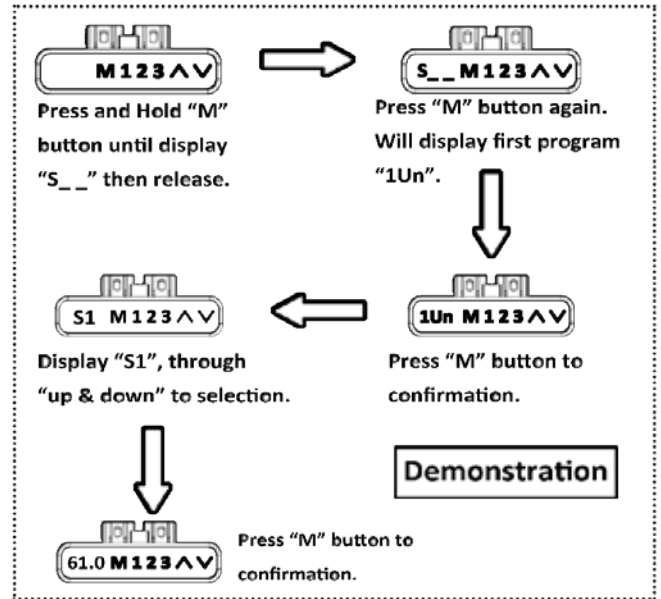
“6FS” --平衡感應器，讓雙腳始終保持同樣水平。

按下”上箭頭鍵”直到顯示畫面出現”L0-L9”。

“L0” 關掉感應器。

“L1” 感應敏感度最低。

“L9” 感應敏感度最高。



“7SH” --最高高度跟最低高度設定。

按下”上箭頭鍵”或”下箭頭鍵”選定參數。

“H1b”原始高度設定。假設原始高度為60公分您可以在10~100數值間自由設定，這個數值不會變更實際高度。

“L1L”最低高度設定。原始最低高度為60公分您可以設定61以上任何數值，這個數值會變更實際最低高度，必須高於原始設定的最低高度。

“L1H”最高高度設定。原始高度為125公分您可以設定124以下任何數值間，這個數值會變更實際最高高度，必須低於原始設定的最高高度。

“8Hc” --按鍵觸動模式。

按下”上箭頭鍵”或”下箭頭鍵”選擇參數。

“001”持續按壓以觸動。

“002”按壓一次以觸動。

“9St” --時間提醒設定，告知您何時應該變換工作姿勢。

按下”上箭頭鍵”或”下箭頭鍵”選定參數。

“0.0H”關閉提醒功能。

“x.xH”開啟提醒功能。

利用”上箭頭鍵”或”下箭頭鍵”來設定提醒時間，可設定時間為0.5小時到9.5小時。

“10H” --遇阻潰縮高度設定。

按下”上箭頭鍵”或”下箭頭鍵”選定參數。

按下”M”鍵進入參數設定。

利用”上下箭頭鍵”設定數值，最低5mm，最高為20mm。

“11r” --回復原廠設定。

按下”上箭頭鍵”或”下箭頭鍵”選定參數

持續按壓”M”鍵兩秒後畫面顯示現在高度時即回復原廠設定完成。

“12d” --疲勞度測試。

按下”上箭頭鍵”或”下箭頭鍵”選定參數。接著持續按著”上箭頭鍵”直到桌子開始自行升降。

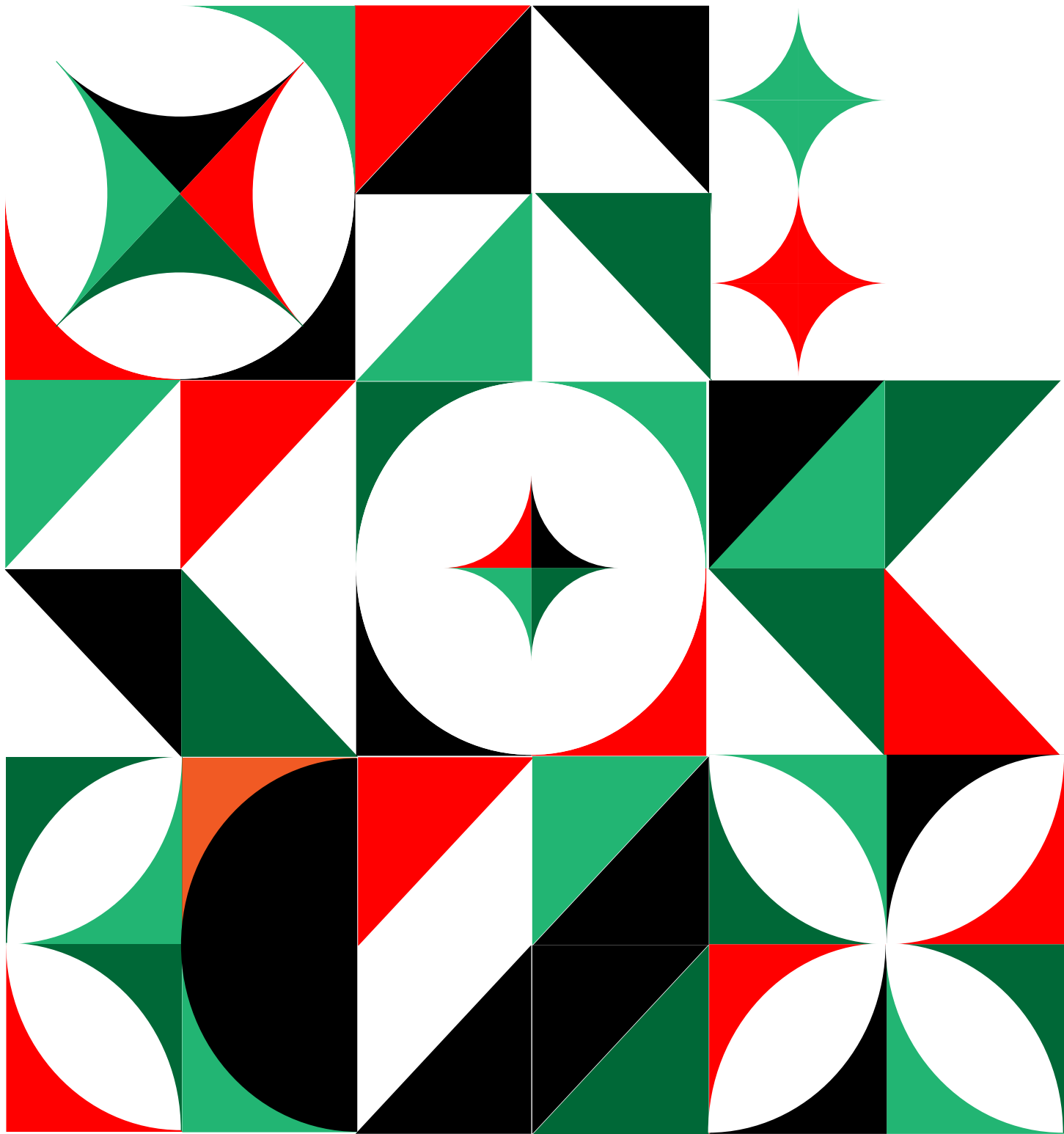
“OFF” 關閉測試功能。

“S1” 桌子自動在20分鐘內重複升降至最低跟最高高度。

“S2” 桌子自動升降至最低跟最高高度一次接著停止四分鐘後繼續測試。

“S3” 桌子自動升降至最低跟最高高度一次接著停止六分鐘後繼續測試。

“S4” 桌子自動升降至最低跟最高高度一次接著停止十分鐘後繼續測試。



AUTO- MATIC LIFT DESK

人體工學電動升降桌

弘穎有限公司
台中市新社區興社街一段135-10號
0979291234

WWW.ELRINGON.COM
INFO@HYCGLOBAL.COM



立康居易