

ホイール・ balancer

TopGear-E

取扱説明書





警告

- 製品を利用する前に必ずこの取扱説明書をよくお読みください。
- 取扱説明書は本機器メンテナンスの際に必ず必要になりますので大切に保管してください。
- 本製品は指定された用途以外での目的では絶対に使用しないで下さい。
- 本来の目的以外の使用、不適切な使用によって生じた損害については一切の責任を負いかねますのでご了承下さい。

【注意事項】

- ・本機は、特別な訓練を受けた有資格者のみが操作することができます。
- ・本機を製造者の同意なしに改造したり、他の目的に使用したりすると本機に直接または間接的に損害を与える可能性があります。
- ・本機は木製の板盤ではなく安定した地面に設置する必要があり、正確に機能しません。
- ・バックパネルを壁から0.6 m離し、換気をよくしてください。
- ・操作しやすいように左右に十分なスペースを確保してください。
- ・高温多湿、暖房器具や水道の蛇口、加湿器、煙突の近くには置かないでください。
- ・ほこりやアンモニア、アルコール、シンナー、バインダーの吹きかけが多いものは避けてください。
- ・使用中は、操作する人以外を遠ざけてください。
- ・適切な設備や、工具、保護具、安全装置(メガネ、耳栓、作業靴を含む)を使用してください。
- ・マークには特に注意してください。
- ・作動中、可動部に手で触れたり近づいたりしないでください。
- ・安全装置を取り外したり、正確に作動しないような行動はしないでください。

目次

1. 注意事項	3
2. 概要	3
3. 設備と設定	4
4. 製品について	6
5. バランスモード	9
6. ホイールバルンサーのセルフキャリブレーション	19
7. ホイールバルンサーのセルフキャリブレーション	20
8. エラー表示について	21
9. 自己診断	21
10. 機械の設定	22
11. OPT機能	24
12. 二輪車のバランス	24

1. 注意事項

- ・ この取扱説明書は製品に必要なものです。危険防止のため、よくお読みください。
- ・ 必要な時のために、適切に保管してください。
- ・ この機械はバランス調整されていない自動車と二輪車のタイヤのみに使用できます。それ以外の目的では使用しないでください。
- ・ 不適切な使用や誤用によって生じた損害について、メーカーは責任を負いかねますのでご了承ください。
- ・ 本機は、特別な訓練を受けた有資格者のみが操作することができます。本機を製造者の同意なしに改造したり、他の目的に使用したりすると本機に直接または間接的に損害を与える可能性があります。
- ・ 本機は安定した地面に設置し、固定する必要があります。木製の板盤には設置しないでください、正確に作動しません。本機を電源に接続する場合は、他の機械によって専用の電源装置が塞がれていないかを確認してください。
- ・ 本機と後ろの壁の間が0.6m以上になるようにし、換気と放熱ができるようにしてください。問題なく作業できるよう、左右に十分なスペースを確保してください。
- ・ 本機を高温多湿、または低温すぎる場所に置かないでください。暖房器具・加湿器・コンロの近くに置かず、埃・アンモニア・アルコール・シンナーや粘着スプレーが接触しないよう避けてください。

2. 概要

ホイールのダイナミックバランス調整が足りていないと、回転するホイールがジャンプしたり、ステアリングホイールが振動する原因になります。

結果ドライバーの運転に影響が出たり、ステアリングシステムのジャンクションの隙間が増えたり、ショックアブソーバーやステアリングコンポーネントのダメージが増加したりし、交通事故の危険性が増します。

ホイールがダイナミックバランス調整されていると、これらの問題を回避することができます。

このホイールダイナミックバランス調整機は、ハイスピードの情報集めと、新しい大きなスケールの集積回路で構築されたハードウェアシステムの処理や計算ができます。

本機は二輪車のスタティックモード、DYNダイナミックバランス、ALU1アルミ合金、ALU2アルミ合金、ALU3アルミ合金、ALUフリーペーストモード(計6つのモード)が備わっており、さまざまな形のホイールを調整することができます。

2.1. 基本データ：

【最大ホイール重量】：65kg

【パワー】：0.2 kw ; 0.37kw

【電源】：単相100v 50hz ; 60hz

【バランス精度】：±1g

【8 つバランスモード】：DYN, ALU1, ALU2, ALU3, ALU4, ALU5, ALUS, ST

【バランス速度】：200r/min

【回転時間】：8s

【リム径】：10〃～24〃(256mm～610mm)

【作業サイクル中の音圧レベル】：< 70db以下

【重量】95kg

2.2. 性能：

- ・ ALUバランスモードにおいて、バランス重りは12時または6時の位置に取り付けてください。
- ・ スタティックまたダイナミックバランスのALUプログラムは、合金リムや特殊形状のためのものです。
- ・ 自己診断で問題を見つけやすくします。
- ・ スチールやアルミ合金のリムに適用します。

2.3. 作業環境：

- ・ 適温：-5~50℃
- ・ 高度：≤4000m
- ・ 湿度：≤ 85%

3.2. 設置方法

本機はしっかりしたコンクリートの床か地面に設置してください。安定していないと、エラーが起こりやすくなります。スムーズな作業のため、本機の周りに十分なスペースを確保してください。換気のためにバックパネルを壁から0.6m離してください。左右に十分なスペースが必要です。

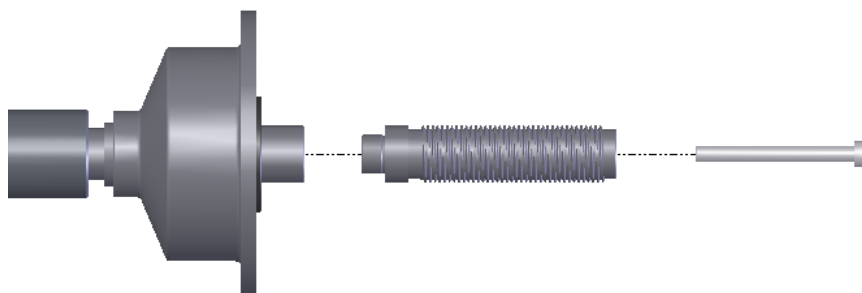


3.3. 拡張ボルト

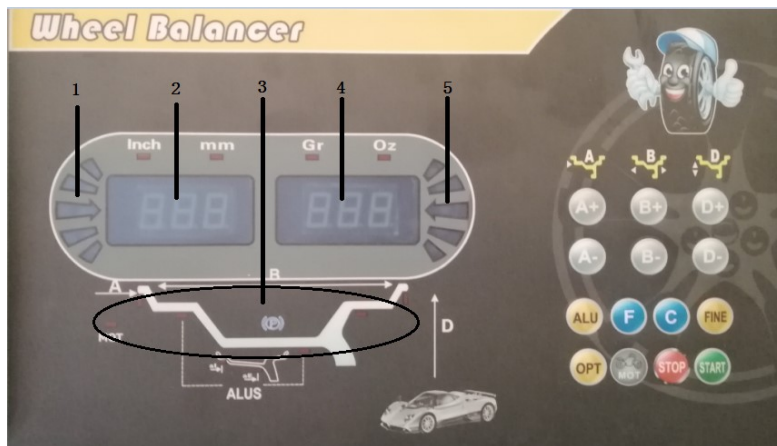
拡張ボルトM10X100はダイナミックバランスベースの穴に装着し、機械を固定させます。

3.4. シャフトの設置

シャフトスタッドをM14x170のインナー六角ボルトでメインシャフトに設置し、きつく締めます(下の図を参照)。

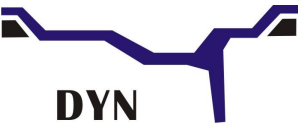


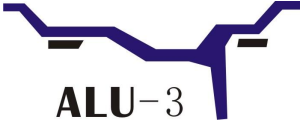
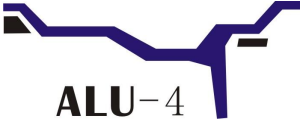
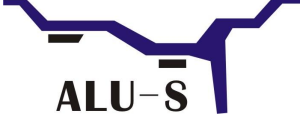
4. ディスプレイ表示と操作ガイド



1. 内側のアンバランス位置の表示ランプ
2. テスト終了後にホイール内側のアンバランス値を表示するディスプレイ
3. バランスモードを示すアイコン。以下表のバランスモードを選択可能。
4. 外側のアンバランス位置の表示ランプ
5. テスト終了後にホイール外側のアンバランス値を表示するディスプレイ

8つのバランスモードの説明

表示画面	Balancing mode	操作方法	重りの追加方法
 DYN	スタンダードバランスモード	1. 電源を入れる 2. 「a,b,d値」を入力 3. スピンを開始し、止めます。	リムの両側エッジに重り
 ALU-1	ALU1バランスモード	1. 電源を入れます 2. 「a,b,d値」を入力します 3. ALUボタンを押してモードライトを点灯させます 4. 開始し、止めます。	リム内側2箇所にも重りを装着します

 ALU-2	ALU2バランスモード	1. 電源を入れる 2. 「a,b,d値」を入力 3. ALUボタンを押すと点滅 4. スピンを開始し、止めます。	内側のリム端に重りを留め、リム内側に重りを付けます
 ALU-3	ALU3バランスモード	1. 電源を入れる 2. 「a,b,d値」を入力 3. ALUボタンを押すと点滅 4. スピンを開始し、止めます。	リム内側と外側に重りを付けます
 ALU-4	ALU4バランスモード	1. 電源を入れる 2. 「a,b,d値」を入力 3. ALUボタンを押すと点滅 4. スピンを開始し、止めます。	内側のリム端に重りを留め、重りを外側リムに付けます
 ALU-5	ALU5バランスモード	1. 電源を入れる 2. 「a,b,d値」を入力 3. ALUボタンを押すと点滅 4. スピンを開始し、止めます。	リムの内側に重りを付け、リムエッジ外側に重りを留めます
 ALU-S	ALUSバランスモード	1. 電源を入れる 2. ALUボタンを押すと点滅 3. 「aI,aE,d値」を入力 4. スピンを開始し、止めます。	特定のリムの内側に重りを付けます
 ST	二輪車用のスタティックモード	1. 電源を入れる 2. 「a,b,d値」を入力 3. ALUボタンを押すと点滅 4. スピンを開始し、止めます。	粘着重りホイールリムの真ん中に重りを付けます

キーボード (H) - 各種ボタンの説明

画像	機能	画像	キー機能
 	ヘッドからリムの距離		最適化の機能
 	リム幅の入力		バランスモードの選択
 	リム径入力		コンバイン/スプリット
	バランス結果の再計算		実際のアンバランス値の表示
	二輪車モード		
	開始		終了/中止

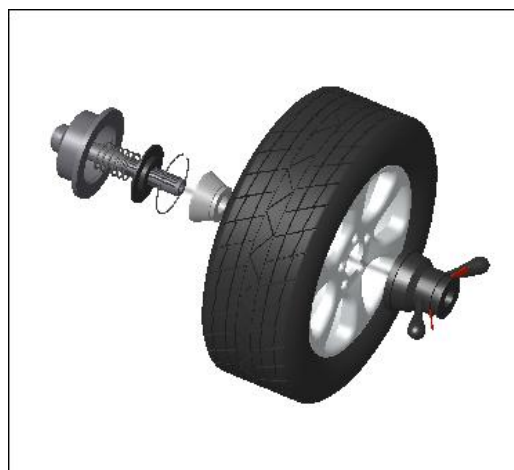
5. バランスモード

5.1. DYN (標準/デフォルト) モードの操作

5.1.1. ホイールバランスの前に、ホイールに元々付けられている重りを外します。タイヤの圧力が特定値になっているか、スチールリングの表面の位置とマウンティングホールが歪んでいないか確認します。そしてホイールリムの形状に合ったタイヤの設置方法を選びます。ホイールの形によって、以下の2通りの設置方法から選びます。



【A】



【B】

【A】メインシャフト - ホイール - 適切なコーン (あたまが小さい方を内側に) - クイックハンドルナット

【B】メインシャフト - スプリング(出荷前に装備されたスプリング) - 適切なコーン (あたまが大きい方を内側に) - ホイール - クイックハンドルナット

注意:ホイールの取り外し時に、ホイールが軸から滑らないようにしてください。メインシャフトを傷つける要因となります。

5.1.2. 電源を入れます

5.1.3. 「a, b, d」値を入力します。

電源を入れ、ホイールの種類に応じて正しい取り付け方法を選択します。

“a”, “b”, “d”の値を入力

●距離(aの値)データ：測定ルーラーを図1の示す位置に置き、**a+**と**a-**で手動で数値を入力します。

●幅(bの値)データ：幅のデータを図2のようにリムから直接読み取るかマッキングカリパスで測り、**b+**と**b-**を押して正しい数値を入力します

●径(dの値)データ：リムから直接読み取り、**d+**と**d-**で手動で正しい数値を入力します。

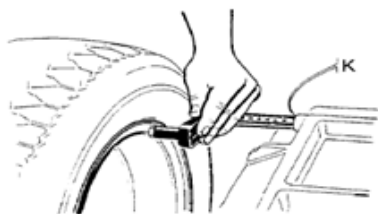


図1

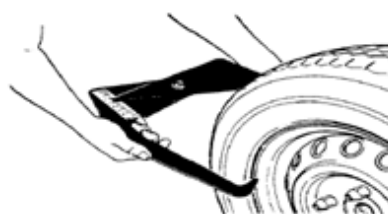


図2

5.1.4. 保護カバーを置き、タイヤを回転させるためのボタン、**START**を押します。

5.1.5. ホイール停止後、スクリーンに数値が表示されます。**FINE**キーを押して実際のアンバランス値を確認します。

5.1.6. 外側アンバランス位置の表示ランプが完全に点灯するまで、反時計回りに手でタイヤをゆっくり動かします。この時外側リムの一番高いポイント(12時の位置)は、アンバランスポイントの位置です。この位置に質に相当する重りを加えます。(図3)

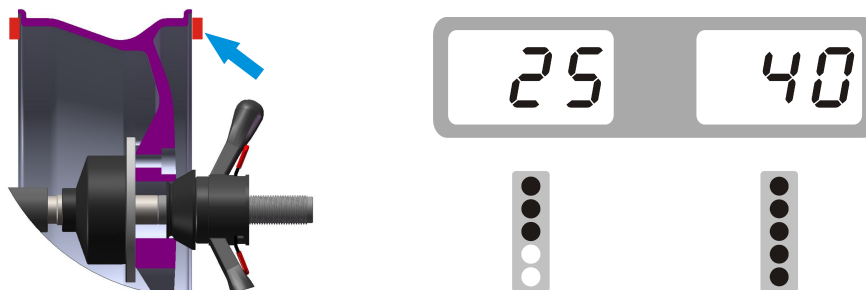


図3

5.1.7. 内側のアンバランス位置の表示ランプが完全に点灯するまで、反時計回りに手でタイヤをゆっくり動かします。この時内側リムの一番高いポイント(12時の位置)は、アンバランスポイントの位置です。この位置の質に相当する重りを加えます。(図4)

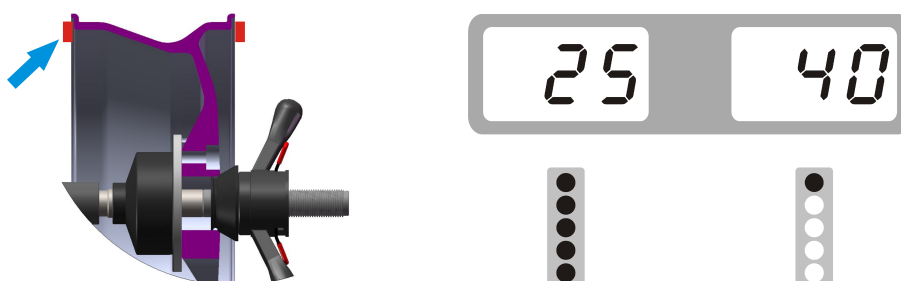


図4

5.1.8. バランスウェイト装着後、**START** ボタンを押して、ホイールを回転させます。操作が正常であれば図5のように表示され、ダイナミックバランスが成功したことになります。



図5

5.2. ALU-1~3 モードの操作 (リムに付ける)(ALU-1, ALU-2モードは同じ操作で、付ける位置が異なるだけです)

5.2.1.“a” “d” “b”値を設定 (5.1.3参照)

5.2.2. リムの形状に沿って、バランスモード  で「ALU2」を選び、ライトを点灯させます。

5.2.3. 保護カバーを置いて、 ボタンを押してタイヤを回転させます。

5.2.4. ホイールの停止後、アンバランス値が表示されます。  キーを押して、実際のアンバランス値を確認します。

5.2.5. 外側のアンバランス表示ランプが全て点灯するまで、反時計回りに手でタイヤをゆっくり動かします。この時リム外側の12時の位置(9H=off)または9時の位置(9H=on)が、アンバランスポイントの位置です。バランスウェイトの正しい位置の選択はアイコンによって示され、対応する重量のバランスウェイトは図6のように正しい位置に付けます。

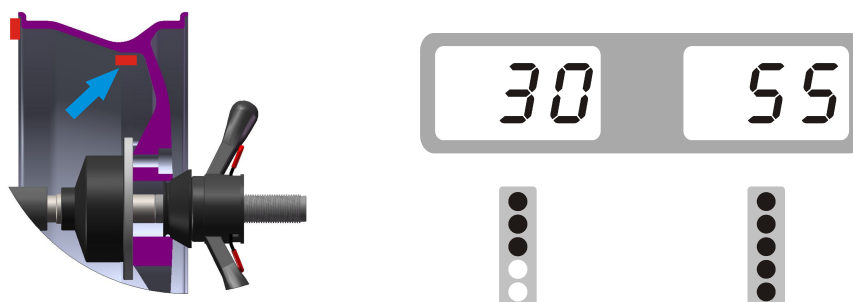


図6

5.2.6. 内側のアンバランス表示が完全に点滅するまで、反時計回りに手でタイヤをゆっくり動かします。この時リム内側の12時の位置(9H=off)または9時の位置(9H=on)が、アンバランスポイントの位置です。重りの位置はアイコンによって示され、対応する重りは図7のように正しい位置に付けます。

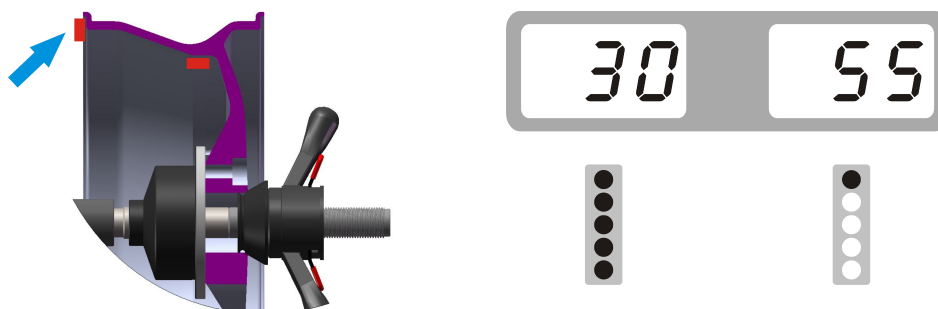


図7

5.2.7. バランスウェイトの取り付け後、**START** ボタンを押すと、ホイールが回転します。作業が正しければ図8のように表示され、バランスが成功したことになります。



図8

5.3. ALU-S モードの操作

この機能は特殊なリムに適していて、通常の「ALU-1」「ALU-2」が正確なバランス値を表示できない場合にこのモードを選択します。

5.3.1 リムの形状に沿って「ALUS」バランスモードを選択し、ライトを点灯させます。

5.3.2. al,aE,dの数値を入力します。

※ 「al, aE, d」値を入力

al “の設定：

「al距離」データ:ルーラーヘッドを引き抜き、メジャリングルーラーのスケールから「al距離」のデータを読み取り、**a+**と**a-**を使って手動で入力します

aE “の設定：

ルーラーヘッドを引き抜き、FEの位置に置きます。メジャリングルーラーのスケールから「aE距離」のデータを読み取り、**b+**と**b-**を使って手動で入力します。

d “の設定：

リムから数値を読み取り、**d+**と**d-**を使って手動で入力します。

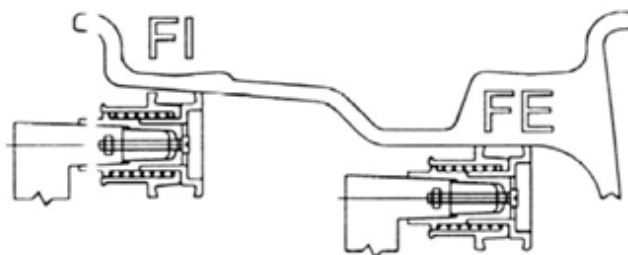


図9

5.3.3. 保護カバーを置いて、**START** ボタンを押してシャフトを回転させます。

5.3.4. アンバランス値結果の2つの操作モード

●1つ目のモード： 9.1に従い、SLCをOFF設定にします。

1：外側のアンバランス表示ランプが全て点灯するまで、反時計回りに手でタイヤをゆっくり動かします。この時リム外側の6時の位置が、アンバランスポイントの位置です。バランスウェイトは示されている通りです。対応する重量のバランスウェイトを図10のように、ラスターによって示される外側の正しい位置に付けます。

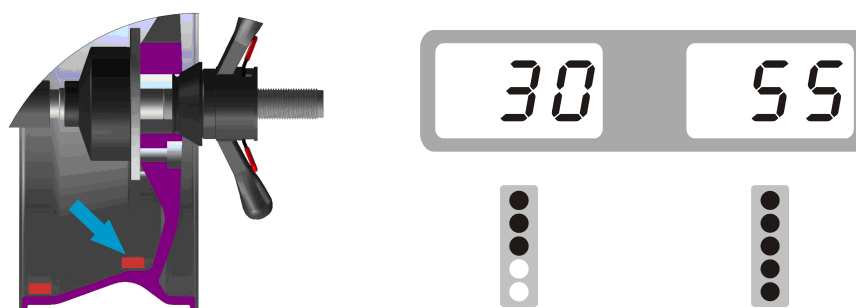


図10

2：内側のアンバランス表示ランプが全て点灯するまで、反時計回りに手でタイヤをゆっくり動かします。この時リム内側の6時の位置が、アンバランスポイントの位置です。バランスウェイトは示されている通りです。対応する重量のバランスウェイトを図11のように、ラスターによって示される内側の正しい位置に付けます。

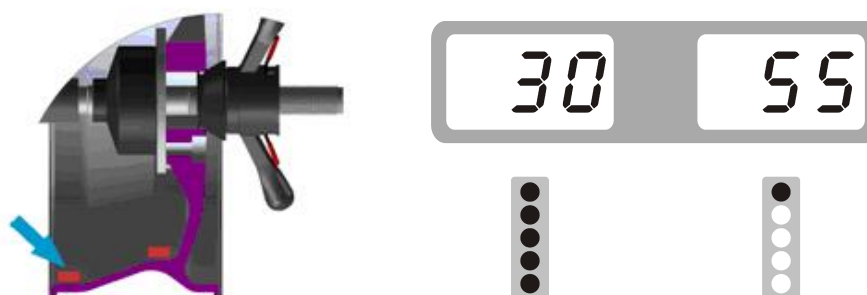


図11

3：バランスウェイト取り付け後、保護カバーを置いて、**START** ボタンを押すと、メインシャフトが回転します。もし操作が正しければ、図12のように表示され、バランスが成功したことになります。



図12

●2つ目のモード：9.1 に従い、SLCをONの設定にします。



図13

1：外側のアンバランス表示ランプが完全に点灯するまで、反時計回りにタイヤをゆっくり動かします。(図14)



図14

2：適切な粘着リードブロックを剥がし(図15)、ルーラーヘッドに付けます(図16)。

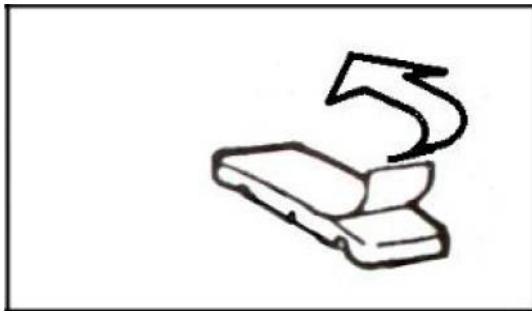


図15

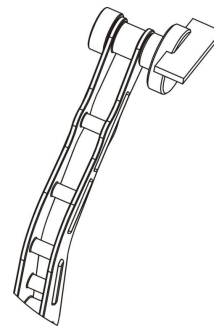


図16

3：タイヤの外側のアンバランス位置にルーラーを引き出すと、ディスタンスが現れます(図17)。

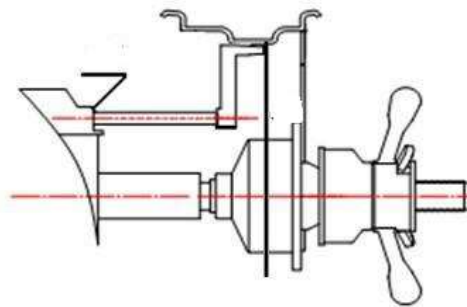


図17

4：リードウェイトをタイヤ外側のアンバランス位置に図18のように装着します。

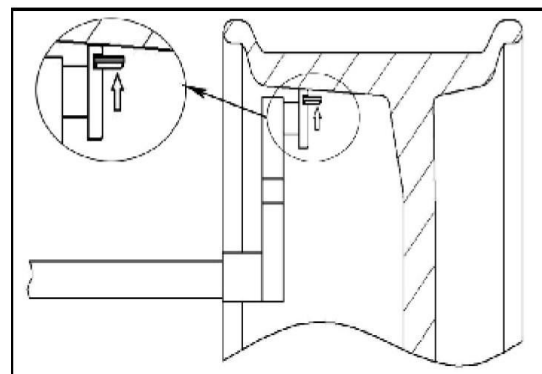
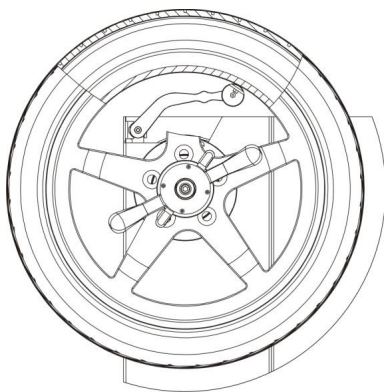


図18

5：内側のアンバランス表示ランプが点灯するまで、手動でタイヤを反時計回りにゆっくり動かします(図19)。



図19

6：適切な粘着リードウェイトを剥がし(図15)、ルーラーヘッドに付け(図16)、タイヤ内側のアンバランス位置が現れるまでルーラーを引き出します。

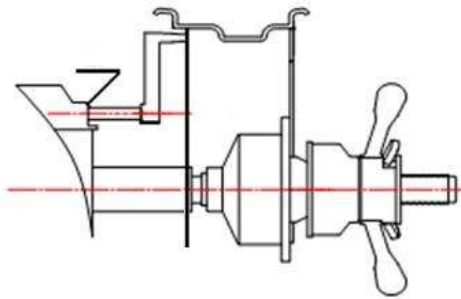


図20

7：タイヤにリードウェイトを装着します(図21)。

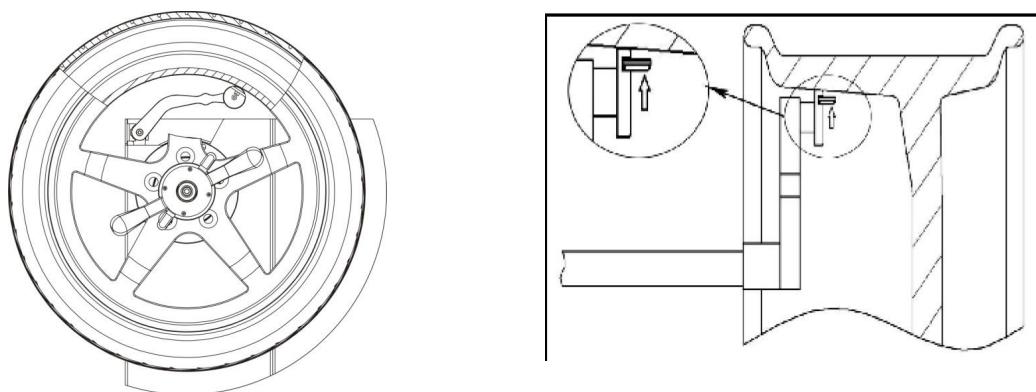


図21

8：リートウェイトの装着後、保護カバーを置いて「START」を押スト、バランス完了の表示(図22)が出ます。



図22

5.4. ALU-Sバランススプリットモードの操作

メモ：この機能はALU-Sモードのみ使用可能です。また、オペレータは経験者である必要があります。

Step 1	結果がALU-Sモードに表示されたら、  を押します	> (右の通り)	
Step 2	  を押して、ナンバーを入力し  を押してください	> (右の通り)	
Step 3	リムを12時の位置に止め、  を押します。	> (右の通り)	
Step 4	外側アンバランス表示が全て点灯するまでタイヤを反時計回りに手動で回転させます(操作の前に「SLC」設定に従ってアンバランス値を決めます)	> (右の通り)	
Step 5	外側アンバランス表示が全て点灯するまでタイヤを反時計回りに手動で回転させます(操作の前に「SLC」設定に従ってアンバランス値を決めます)	> (右の通り)	
Step 6	停止後、保護カバーを置いて  ボタンを押し、シャフトを回転させます。	> (右の通り)	
Operation completed (操作完了)			

6. ホイールバルンサーのセルフキャリブレーション

6.1 ウェイトキャリブレーション

注意:セルフキャリブレーションのプログラムは、装備がきちんと設置・使用され、かつ測定が不正確であると疑われる時に、バランスマシーン測定の正確さを確定するために用いられます。(セルフキャリブレーションに使われる100gの分銅が正確であることを注意してください。そうでないと結果が正しくなく、正確さに直接影響が出ます)

6.1.1. 機械の電源を入れます。

6.1.2. 内側外側にリードウェイトを止められる中型タイヤ(13"-18")を設置します。

STEP1	 を押している間に、  を押します。	右の通り	 
STEP2	停止後保護カバーを置いて、  を押してシャフトを回転させます。	右の通り	 
STEP3	保護カバーを取り、外側のリムが完全に点灯するまで動かし、12時の位置にリードウェイトの100gを加えます。保護カバーを置いて  を押し、シャフトを回転させ、その後停止させます。	右の通り	 
STEP4	保護カバーを取り、内側リムが完全に点灯するまで動かし、12時の位置にリードウェイトの100gを加えます。保護カバーを置いて  を押し、シャフトを回転させ、その後停止させます。	右の通り	 
Success成功			

7. エラー表示

本機が以下のような表示になったら、セルフエラー診断を行い、損傷部分を取り替えてください。
安全に注意して行ってください。

シリアル ナンバー	表示内容	問題の原因	解決策
1		1. 回転がない 2. 回転がある	1. 電源ボードの点検・交換を行ってください。 2. 位置センサーとコンピュータボードの位置を確認または変更してください。 3. フォトエレクトリックボードブラケットを調整してください。
2		1. 車輪がロックされていない。 2. 位置センサー	1. しっかりロックしてください。 2. 位置センサーを確認または変更してください。
3		1. ホイール内圧が不足 2. 範囲を超えたタイヤの歪み	1. ホイールに圧を追加してください。 2. タイヤを確認してください。
4		1. 位置センサーの問題 2. コンピューターボードの問題	1. 位置センサーを確認または変更してください。 2. コンピューターボードを確認または変更してください。
5		1. リミットスイッチの問題 2. コンピューターボードの問題	1. リミットスイッチを確認または変更してください。 2. コンピューターボードを確認または変更してください。
6		1. 電源ボードの問題 2. コンピューターボードの問題	1. 電源ボードを確認または変更してください。 2. コンピューターボードを確認または変更してください。
7		1. 顧客情報の欠如 2. コンピューターボードの問題	1. セルフキャリブレーションを行ってください。 2. コンピューターボードを確認または変更してください。

8		1. セルフキャリブレーションの間に100g追加していない。 2. コンピューターボードの問題 3. 電源ボードの問題	1. 正しいセルフキャリブレーションを行ってください。 2. コンピューターボードを確認または変更してください。 3. 電源ボードを確認または変更してください。
9		1. リミットスイッチの問題 2. コンピューターボードの問題	1. リミットスイッチを確認または変更してください。 2. コンピューターボードを確認または変更してください。
10		1. コンピューターボードのクラッシュ 2. 電源ボードの問題	1. コンピューターボードを確認または変更してください。 2. 電源ボードを確認または変更してください。

8. 自己診断

通常のスタンバイ状態で、 と  を同時に押して自己診断へ入ります。次のアイテムテストに  を押して進み、 で終了できます。

シリアルナンバー	画像	機能	正常な動き
1		Display (表示)	全て点灯します
2		position sensor (位置センサー)	0-127から軸の位置変化に回転します
3		Distance scale sensor (距離スケールセンサー)	ウィンドウ内の数値は327-335の範囲で、ルーラーが引き出されると変化します
4		Diameter sensor (直径センサー)	ウィンドウ内の数値は327-335の範囲で、ルーラーレバーが別方向に動くときに変化します
5		Width gauge sensor (幅ゲージセンサー)	ウィンドウ内の数値は327-335の範囲で、ルーラーレバーが別方向に動くときに変化します
6		Pressure Sensor (圧センサー)	軸を手で押して4X-4Xから6X-6Xへ変更します。

9. 機械の設定

9.1 操作設定

- 通常のスタンバイ状態で、とを同時に押して、操作の設定をします。
で修正でき、で次のアイテムへ進みます。
- 本機は以下の機能があり、ご自身の必要に合わせて調整することができます。

シリアル ナンバー	表示	機能	選択
1		アンバランスのグラム閾値	5/10/15
2		音	on/off
3		ディスプレイの明るさ	Grade 1-8
4		インチスイッチ	inch on / inch off
5		テープペーストスイッチは ALUモード9時の位置	ALUモード12時と9時の位置のテープ ペーストからのスイッチ
6		ALUSモードでテープペース トスイッチ	・ オフは6つのアンバランスポイント です(ラスターで示された相応の位置 へ付けます) ・ オンはルーラーヘッドに付けます
7		スーパーフェリーの操作	OFF/ON

9.2 保護カバーの設定

・通常のスタンバイ状態で、 を押し、同時に  を押すと2つのアイテムの間で自動的に切り替わります。

・本機は以下2つの機能があり、ご自身の必要に合わせて調整していただけます。

シリアル ナンバー	Displayの表示	機能	説明
1		保護カバーのオン	保護カバーをおいてスピンを開始
2		保護カバーのオフ	保護カバーを置いて  でスピン開始

9.3 重量単位の設定

・通常のスタンバイ状態で、 と  を同時に押すと、2つのアイテムの間で自動的に切り替わります。

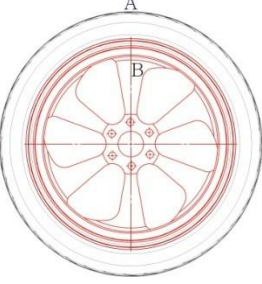
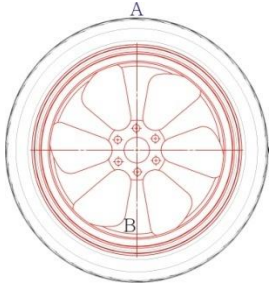
・本機は以下の機能があり、ご自身の必要に合わせて調整することができます。

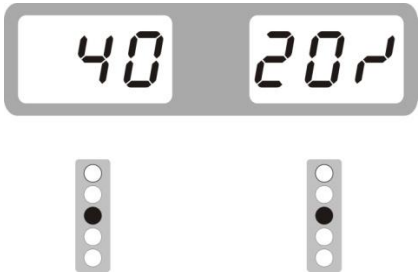
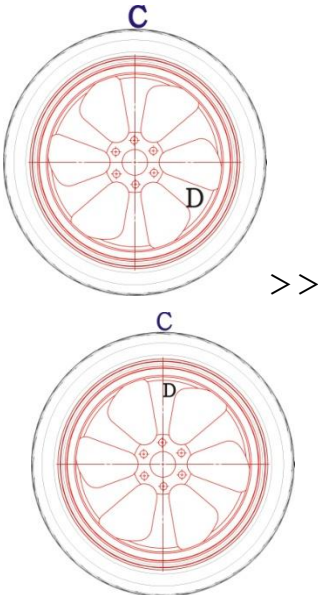
シリアル ナンバー	Displayの表示	機能	説明
1		重量の単位	グラムでの重量結果
2		重量の単位	オンスでの重量結果

10. OPT機能

この機能はアンバランス値が相対的に大きい、リムが歪んでいる時に使用されます。
リムの形状に沿って適切な設定方法を選択し、リムのデータを入力してください。

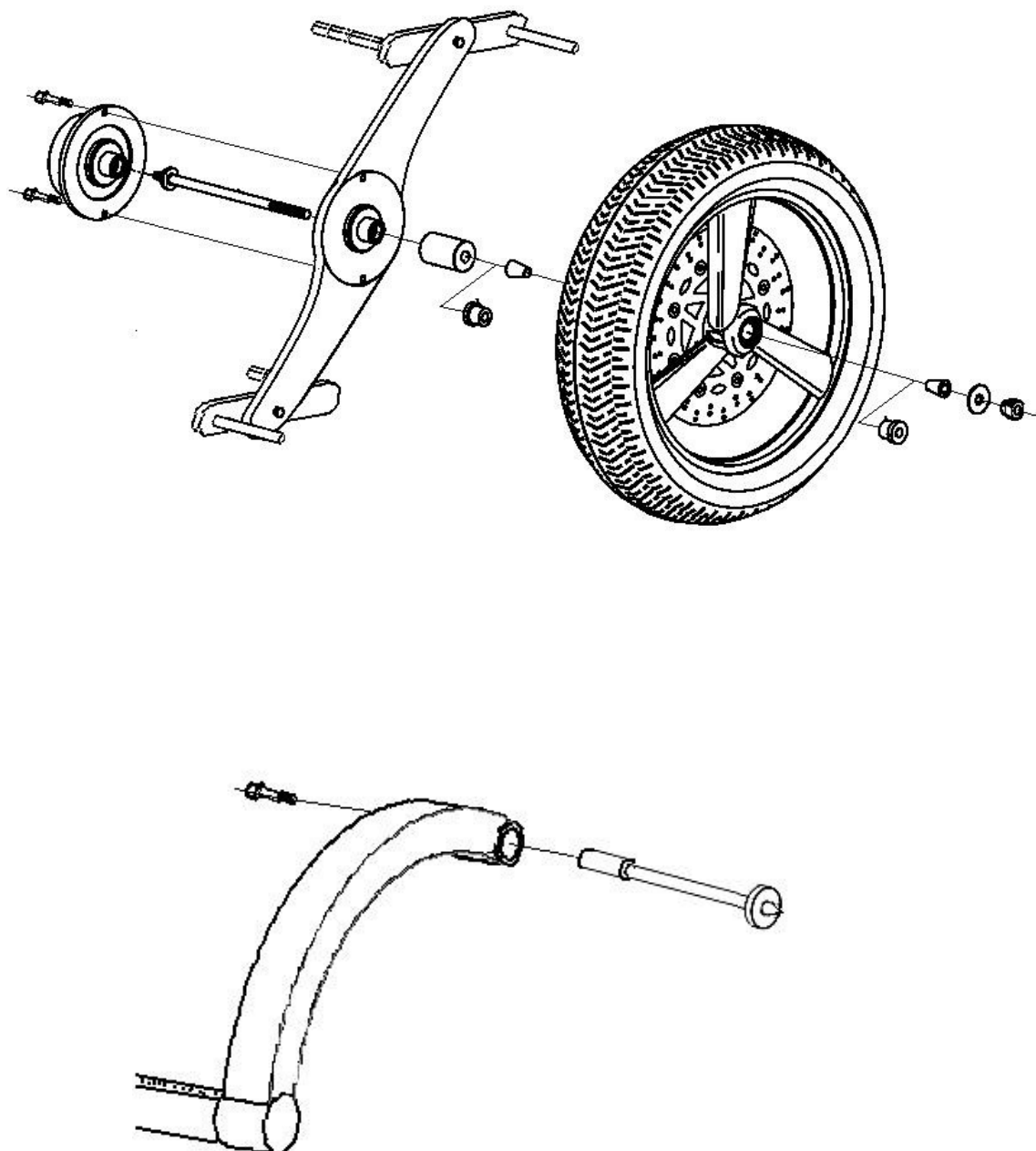
ホイールを取り付け、「a, b, d」値を入力

1	 を押してください。	> (右の通り)	
2	保護カバーを置いて START を押してください。	> (右の通り)	
3	マークをつけてホイールとリムを取り除きます。180度回転して設置し直してください。	> (参考)	 >> 
4	終了後、保護カバーを置いて START を押してください。	> (右の通り)	
5	4つのインディケータが点灯するまで(右側の写真の黒丸のように両側端の2つ)ホイールを回転させ、ゴムにチャークで「C」とマークをつけます。	> (参考)	 

6	2つのインディケーターが点灯するまで(右側の写真の黒丸のように)ホイールを回転させ、ゴムにチョークで「D」とマークをつけます。	> (参考)	
7	タイヤチェンジャーを使ってリムとゴムを交換し「C」と「D」の印を一致させます。	> (参考)	
8	終了後、保護カバーを置いて START を押してください。	> (右の通り)	もしアンバランス値が前より小さければ OPT完了

11. 二輪車用バラシング

二輪車のバランスを修理または測定するために特定の二輪車アダプターとエクステンションロッドの必要があれば、操作はスタンダードダイナミックバランスと同じです。



12. 設置方法図解

木箱の解梱



①留め具の爪の部分を伸ばし
木箱の板が外れるようにします。



②このような状態で梱包されているので
同梱されている物をご確認ください。



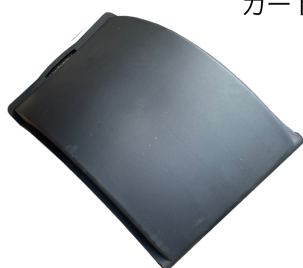
※イメージ：写真の製品は他の機種です



コーンホルダーの取付



⑤本体側面の3つのネジ穴に
コーンホルダーのパーツを取り付け



※付属のレンチは黄色い部分の
ネジの取り付けに利用します。



カバーの取付

⑥カバーを取付け根元の六角をしめる事で
ガードが固定されます。



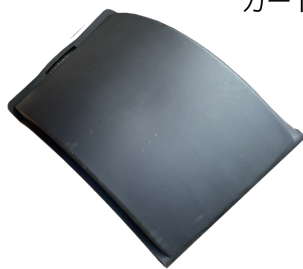
※カバー取付けの際に使用する
六角レンチは別途購入が必要です。
カバーの取付けに使用するのは、
NO.8 (8mm) 六角レンチです。

コーンホルダーの取付



⑤ 本体側面の 3 つのネジ穴に
コーンホルダーのパーツを取り付け

⑥ カバーを取付け根元の六角をしめる事で
ガードが固定されます。



※付属のレンチは黄色い部分の
ネジの取り付けに利用します。



※カバー取付けの際に使用する
六角レンチは別途購入が必要です。
カバーの取付けに使用するのは、
NO.8 (8mm) 六角レンチです。

カバーの取付

通電確認

※プラグの形状は単相 100V 3 ピン



⑦ 各パーツの取付けが完了したら
電源を入れて通電確認を行います。



※固定する土台に合わせて固定具をご用意下さい
⑧ 設置面にある固定部で本体を固定

本体の固定