

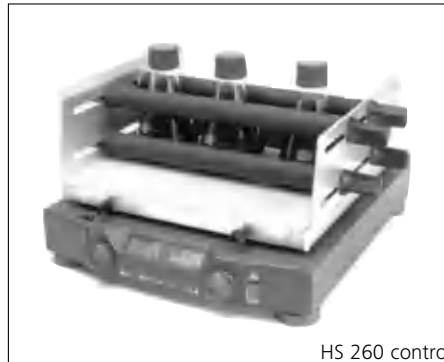
IKA

designed for scientists

IKA HS/KS 260 basic



IKA HS/KS 260 control



Betriebsanleitung	DE	3
Operating instructions	EN	19
Mode d'emploi	FR	35

KONFORMITÄTSERKLÄRUNG

DE

Wir erklären in alleiniger Verantwortung, dass dieses Produkt den Bestimmungen der Richtlinien 2014/35/EU, 2006/42/EG, 2014/30/EU und 2011/65/EU entspricht und mit den folgenden Normen und normativen Dokumenten übereinstimmt: EN 61010-1, EN 61010-2-051, EN 61326-1, EN 60529, und EN ISO 12100.

DECLARATION OF CONFORMITY

EN

We declare under our sole responsibility that this product corresponds to the regulations 2014/35/EU, 2006/42/EG, 2014/30/EU and 2011/65/EU and conforms with the standards or standardized documents EN 61010-1, EN 61010-2-051, EN 61326-1, EN 60529, and EN ISO 12100.

DÉCLARATION DE CONFORMITÉ

FR

Nous déclarons sous notre propre responsabilité que se produit est conforme aux réglementations 2014/35/EU, 2006/42/EG, 2014/30/EU et 2011/65/EU et en conformité avec les normes ou documents normalisés suivant EN 61010-1, EN 61010-2-051, EN 61326-1, EN 60529, et EN ISO 12100.

Gewährleistung

Sie haben ein Laborgerät erworben, das in Technik und Qualität höchsten Ansprüchen gerecht wird.

Entsprechend den Verkaufs- und Lieferbedingungen beträgt die Garantiezeit 24 Monate. Im Garantiefall wenden Sie sich bitte an Ihren Fachhändler. Sie können aber auch das Gerät unter Beifügung der Lieferrechnung und Nennung der Reklamationsgründe direkt an unser Werk senden. Frachtkosten gehen zu Ihren Lasten.

Die Garantie erstreckt sich nicht auf Verschleißteile und gilt nicht für Fehler, die auf unsachgemäße Handhabung und unzureichende Pflege und Wartung, entgegen den Anweisungen in dieser Betriebsanleitung, zurückzuführen sind.

Senden Sie im Servicefall das Gerät in der Originalverpackung zurück. Lagerverpackungen sind für den Rückversand nicht ausreichend. Verwenden Sie zusätzlich eine geeignete Transportverpackung.

Warranty

You have purchased a laboratory machine which meets the highest engineering and quality standards.

In accordance with guarantee conditions, the guarantee period is 24 months. For claims under the guarantee please contact your local dealer. You may also send the machine direct to our works, enclosing the delivery invoice and giving reasons for the claim. You will be liable for freight costs.

The warranty does not cover wearing parts, nor does it apply to faults resulting from improper use or insufficient care and maintenance contrary to the instructions in this operating manual.

If you require servicing, return the appliance in its original packaging. Storage packaging is not sufficient. Please also use suitable transport packaging.

Garantie

Vous avez fait l'acquisition d'un appareil de laboratoire, qui répond aux exigences les plus élevées de technique et de qualité.

Conformément aux conditions de garantie, la durée de garantie s'élève à 24 mois. En cas de recours en garantie, veuillez vous adresser à votre fournisseur spécialisé. Vous pouvez également envoyer directement l'appareil à notre usine en joignant votre facture et l'exposé des motifs de réclamation. Les frais d'expédition sont à votre charge.

La garantie ne s'étend pas aux pièces d'usure et n'est pas valable en cas de défauts dus à une utilisation non conforme et un soin et un entretien insuffisants, allant à l'encontre des recommandations du présent mode d'emploi.

En cas de retour au service après vente, renvoyez l'appareil dans son emballage d'origine. Les emballages de stockage ne sont pas suffisants pour le renvoi. Utilisez un emballage de transport supplémentaire adapté.

Inhaltsverzeichnis

	Seite
Konformitätserklärung	2
Garantie	2
Sicherheitshinweise	3
Bestimmungsgemäßer Gebrauch	4
Auspacken	4
Wissenswertes	5
Inbetriebnahme	5
Einschalten	5
Anzeige	6
Betriebsarten	6
Einstellen der Schüttelzeit	10
Einstellen der Drehzahl	11
Aufsätze	12
Auflagegewicht (Zuladung)	12
Fehlermeldungen (Error codes)	13
Schnittstelle und Ausgänge	14
Verbindungsmöglichkeiten Laborgerät - PC	17
Motorschutz / Sicherheitseinrichtungen	17
Wartung und Reinigung	17
Zubehör	18
Technische Daten	18
Ersatzteilliste HS/KS 260 basic / control	51
Ersatzteilliste HS/KS 260 basic / control	54/55



Sicherheitshinweise

Der einwandfreie und gefahrlose Betrieb des Gerätes setzt voraus, dass jeder Anwender die Betriebsanleitung gelesen hat und die enthaltenen Sicherheitshinweise beachtet werden. Bewahren Sie diese Betriebsanleitung sorgfältig und für jedermann zugänglich auf. Der Umgang mit diesem Gerät sollte nur durch entsprechend geschultes Personal erfolgen, welches das Gerät kennt und berechtigt ist, Arbeiten in diesem Bereich durchzuführen.

Das Gerät darf - auch im Reparaturfall - nur von einer Fachkraft geöffnet werden. Vor dem Öffnen ist der Netzstecker zu ziehen. Spannungsführende Teile im Inneren des Gerätes können auch längere Zeit nach Ziehen des Netzsteckers noch unter Spannung stehen.



ACHTUNG! Abdeckungen, bzw. Teile, die ohne Hilfsmittel vom Gerät entfernt werden können, müssen zum sicheren Betrieb wieder am Gerät angebracht sein, damit zum Beispiel das Eindringen von Fremdkörpern, Flüssigkeiten, etc. verhindert wird.

Der Anwender muss beim Arbeiten mit dem Gerät seine persönliche Schutzausrüstung, entsprechend der Gefahrenklasse des zu mischenden Mediums wählen und tragen. Bei defekter oder unangemessener Schutzausrüstung kann der Anwender durch Spritzen von Flüssigkeiten, Herausschleudern von Teilen, oder Hereinziehen am Schütteltisch, bzw. Aufsatz gefährdet werden.

Es dürfen keine bewegten Teile berührt werden (Quetsch-, Stoß- und Schnittgefahr, siehe Bild 1: Gefahrenstellen). Achten Sie darauf, dass Körperteile, Haare oder Kleidungsstücke nicht von bewegten Teilen erfasst werden können.

Beachten Sie einschlägige Sicherheitshinweise und Richtlinien, sowie Arbeitsschutz- und Unfallverhütungsvorschriften für den Einsatz im Labor.

Beim Transport des Gerätes ist das hohe Eigengewicht zu berücksichtigen. Es ist darauf zu achten, dass beim Abstellen des Gerätes die Finger nicht gequetscht werden.

Das Gerät darf nur auf einem ebenen, stabilen und rutschfesten Unterbau aufgestellt werden.

Achten Sie vor Inbetriebnahme darauf, dass der Drehknopf zur Einstellung der Schüttelfrequenz auf Linksanschlag steht, da das Gerät mit der zuletzt eingestellten Schüttelfrequenz zu laufen beginnt. Richten Sie Ihre

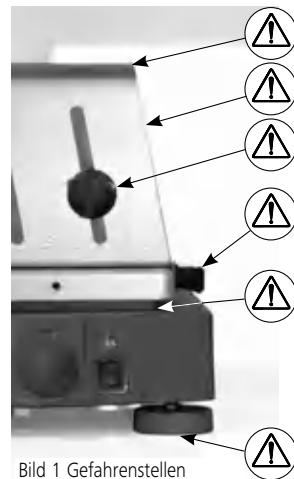


Bild 1 Gefahrenstellen

Aufmerksamkeit beim Einstellen der Schüttelfrequenz auf die auf dem Schütteltisch befindlichen Gefäße. Ein mögliches Herausspritzen des zu schüttelnden Mediums aus den Probegefäßen kann dadurch vermieden werden.

Die für den Schüttelvorgang verwendeten Zubehörteile und aufgestellten Gefäße müssen gut befestigt werden.

Nicht richtig befestigte Schüttelgefäße können beschädigt oder herausgeschleudert werden und Personen gefährden. Die Befestigung der zu schüttelnden Gefäße, sowie die Befestigung der Aufsätze, muss in regelmäßigen Abständen und vor allem vor jeder Neuinbetriebnahme kontrolliert werden.

Wird ein unruhiger Lauf des Gerätes bemerkt, muss auf jeden Fall die Schüttelfrequenz soweit reduziert werden, bis keine Laufunruhen mehr auftreten.

Beim Schütteln können infolge ungünstiger Beladung und Schwerpunktlage dynamische Kräfte auftreten, die ein Wandern des Schüttlers auf der Abstellfläche verursachen können. Einschränkungen der Belastbarkeit bzw. des Auflagegewichtes bei hohen Schüttelfrequenzen können dem Diagramm im Absatz „Auflagegewicht“ entnommen werden.

Nach einer Unterbrechung der Stromzufuhr während eines Schüttelvorganges läuft das Gerät **nicht** von selbst wieder an.

Zusätzliche Gefährdungen für den Anwender können auftreten, wenn beim Schüttelvorgang entzündliche Materialien verwendet werden.

Es dürfen nur Stoffe oder Mischungen von Stoffen mit dem Schüttler geschüttelt werden, von denen der Anwender Kenntnis darüber hat, dass der Energieeintrag durch das Schütteln unbedenklich ist. Das gleiche gilt auch für den Energieeintrag durch Sonneneinstrahlung während des Schüttelvorgangs.

Der Schüttler darf nicht für den Betrieb in gefährlichen Atmosphären, zum Mischen von Gefahrstoffen und für den Betrieb unter Wasser eingesetzt werden.

Das Zubehör darf nur nach Ziehen des Netzsteckers montiert werden.

Der Schutz für den Benutzer ist nicht mehr gewährleistet, wenn das Gerät mit Zubehör betrieben wird, welches nicht vom Hersteller geliefert oder empfohlen wird, oder wenn das Gerät in nicht bestimmungsgemäßem Gebrauch, entgegen der Herstellervorgabe betrieben wird.

Im Servicefall muss die von **IKA** gewählte Kabelverlegung wieder hergestellt werden!

Bei zu schneller Veränderung des Drehzahlsollwertes schaltet das Gerät (HS/KS 260 basic) selbstständig ab. Vermeiden Sie Stöße und Schläge auf den Schütteltisch.

Bereits kleine, nicht erkennbare Schäden können zur Beschädigung der Motorlagerung führen. Sorgsame Behandlung garantiert sicheres Arbeiten und Langlebigkeit des Gerätes.

Bestimmungsgemäßer Gebrauch

Der HS/KS 260 basic und HS/KS 260 control eignet sich durch Verwendung unterschiedlicher Aufsätze zum Mischen von Flüssigkeiten in Flaschen, Kolben, Reagenzgläsern und Schalen für ein maximales Auflagegewicht von 7,5 kg.

Er ist für den Einsatz in Laboratorien konzipiert. Die Bewegung des Schütteltisches bzw. der aufgestellten Gefäße ist kreisförmig bzw. horizontal. Zum Bestimmungsgemäßen Gebrauch muss das Gerät auf einer stabilen, ebenen und möglichst rutschfesten Aufstellfläche stehen. Außerdem muss darauf geachtet werden, dass sich nur in ausreichendem Abstand Gegenstände in der Nähe des Schüttlers befinden dürfen und diese während des Schüttelvorganges nicht wandern können.

Auspacken

Bitte packen Sie das Gerät vorsichtig aus und achten Sie auf Beschädigungen. Es ist wichtig, daß eventuelle Transportschäden schon beim Auspacken erkannt werden. Gegebenenfalls ist eine sofortige Tatbestandsaufnahme erforderlich (Post, Bahn oder Spedition).

Zum Lieferumfang des Gerätes gehören: Ein HS/KS 260 basic oder HS/KS 260 control, vier Klemmschrauben, ein Einmaulschlüssel, ein Netzkabel und eine Betriebsanleitung.



Wissenswertes

Mit diesem Gerät haben Sie ein qualitativ hochwertiges Produkt erworben. Durch die Gerätekonzeption und die Formgebung ist eine einfache Handhabung und problemloses Arbeiten gewährleistet. Die verwendeten Werkstoffe und deren genaue Kennzeichnung ermöglichen und vereinfachen das Recycling und die Wiederverwendung der Teile entscheidend.

Der drehzahlgeregelte Außenläufermotor ermöglicht ein stufenloses Einstellen der Drehzahl im Bereich von 0 bis 500 1/min (KS) und 0 bis 300 1/min (HS). Die elektronische Motorregelung hält die eingestellte Drehzahl auch bei Zunahme des Auflagegewichtes konstant. Durch die Wärmeabgabe des Motors kann sich die Aufstellfläche für die Schüttelgefäße erwärmen.

Die Control-Gerätevariante ist mit einer Arretiereinrichtung ausgestattet. Diese ermöglicht den Schütteltisch in einer definierten Position zu fixieren. Das Gerät kann beispielsweise in einer Anlage verbaut oder mit einem Tisch verschraubt werden. Dazu müssen die Gummifüße aus dem Boden herausgeschraubt werden, damit die freiliegenden M6-Gewindebohrungen zur Befestigung des Gerätes genutzt werden können. Achten Sie darauf, dass die Einschraubtiefe von max. 5mm nicht überschritten wird.

Die Control-Gerätevariante kann auf Anfrage mit einem Reversierbetrieb (Rechts-/Linkslauf) des Schütteltisches ausgeliefert werden. Der Reversierbetrieb kann jedoch nur über die serielle Schnittstelle in Verbindung mit einem PC (z.B. mit labworldsoft®) genutzt werden. Wird das Gerät nicht an einer seriellen Schnittstelle betrieben, verhält es sich wie ein Control-Gerät ohne Reversierbetrieb.

Die verschiedenen Aufsätze sind einfach austauschbar.

Die Control-Gerätevariante ist mit einer seriellen Schnittstelle ausgestattet, die ein Steuern des Gerätes über den PC (z. B. labworldsoft®) ermöglicht.

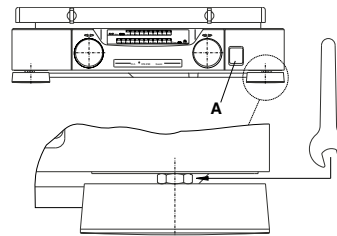
Inbetriebnahme

Überprüfen Sie, ob die auf dem Typenschild angegebene Spannung mit der verfügbaren Netzspannung übereinstimmt. Die verwendete Steckdose muß geerdet sein (Schutzleiterkontakt). Wenn diese Bedingungen erfüllt sind, ist das Gerät nach Einstecken des Netzsteckers betriebsbereit. Andernfalls ist sicherer Betrieb nicht gewährleistet oder das Gerät kann beschädigt werden.

Beachten Sie die in den Technischen Daten angegebenen Umgebungsbedingungen (Temperatur, Feuchte).

Beim Einschalten der Basic-Gerätevariante muß der Drehknopf der Zeiteinstellung in der Mittelstellung stehen (nicht betätigt).

Bei unebener Aufstellfläche kann über die einstellbaren Gerätefüße die Standsicherheit des Gerätes verbessert werden. Drehen Sie hierzu den erforderlichen Gerätefuß mittels des mitgelieferten Einmaulschlüssels solange nach unten, bis das Gerät sicher auf der Unterlage steht.



Um ein selbständiges Lösen des Gerätefußes zu verhindern, halten Sie den Fuß mit der Hand fest und ziehen Sie die Sechskantmutter entgegenesetzt handfest an.

Einschalten

Das Gerät wird über den Wippenschalter **A** an der Gerätefrontseite eingeschaltet. Nach dem Einschalten des Netzschalters in Stellung I leuchten bei der Basic-Variante alle Leuchtdioden kurzfristig, als Selbsttest in den Anzeigefenstern, auf und anschließend zeigt die rote Leuchtdiode, in der LED-Zeile TIME, den OFF-Betrieb des Gerätes an

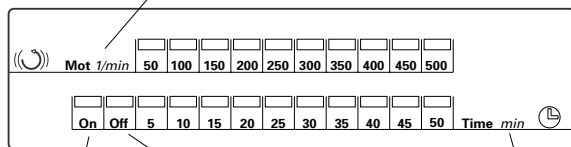
(akkustisches Signal).

Bei der Control-Variante blinken alle Anzeigeelemente der Digitalanzeigen kurzfristig auf, wodurch die Durchführung des Geräteselbsttestes angezeigt wird. Dabei werden alle sicherheitsrelevanten Funktionen überprüft. Anschließend ist das Gerät betriebsbereit.

Anzeige

Beschreibung der LED-Anzeige des HS/KS 260 basic

Anzeigebalken für die eingestellte Drehzahl



Dauerbetrieb

Stillstand

Anzeigebalken für die eingestellte Schüttelzeit
Zeitbetrieb

Die Basic-Gerätevariante kann nach Wahl im Dauer- oder Zeitbetrieb verwendet werden. Die Einstellung erfolgt über den rechten Drehknopf.

Dauerbetrieb: Das Gerät unterbricht den Schüttelvorgang nicht (On-LED leuchtet)

Zeitbetrieb: Das Gerät unterbricht nach Ablauf einer eingestellten Zeit (max. 50 min) den Schüttelvorgang

Die für den Schüttelvorgang erforderliche Drehzahl kann vor oder nach der Betriebsartenwahl eingestellt werden.

Ab Werk ist der HS/KS 260 basic so eingestellt, daß nach Drücken des Netzschalters die Funktion Schütteln (Drehzahl) und der Zeitbetrieb ausgeschaltet ist (Off-LED leuchtet).

Beschreibung der Digitalanzeige des HS/KS 260 control

Istwert

Sollwert



SV = Set Value
(Sollwert)

PV = Process Value
(Istwert)

= = Arretierung

Betriebsart A: Stern aus
Betriebsart B: Stern ein
Betriebsart C: Stern blinkt

z. B. phys. Einheit
Betriebsart,
Fehlermeldung

Betriebsarten

Einstellen der Betriebsart (nur Control-Variante)

Die Control-Gerätevariante kann in den nachfolgend beschriebenen Betriebsarten betrieben werden:

Betriebsart A:

Ab Werk ist der HS/KS 260 control in die Betriebsart A geschaltet. Nach dem Einschalten des Gerätes mit dem Netzschalter (Wippschalter) sind die Funktionen Schütteln und Zeitablauf ausgeschaltet. Die eingestellten Sollwerte sind gespeichert und werden digital angezeigt. Sie werden beim Einschalten der jeweiligen Funktion übernommen.

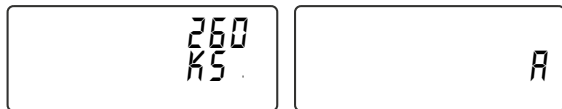
Die eingestellten Sollwerte können verändert werden. Nach einer Netzunterbrechung müssen beide Funktionen neu gestartet werden. Die Drehzahlobergrenze kann nur in der Betriebsart **A** eingestellt bzw. verändert werden. Die Betriebsart **A** erkennt man daran, daß **kein** Stern in der Display Menüleiste der Zeiteinstellung angezeigt wird. Nach einer Netzunterbrechung läuft das Gerät in der Betriebsart **A** nicht von selbst wieder an.

Nach der Wahl der Betriebsart und dem Einschalten des Gerätes wird der folgende Ablauf auf dem Display angezeigt.

a.) Alle Anzeigeelemente der Digitalanzeigen sind ca. 2 sec aktiviert.



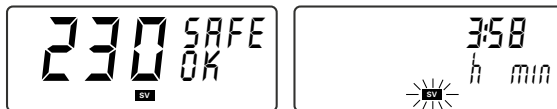
b.) Anzeige der Gerätetype (linkes Display) und Betriebsart (rechtes Display) ca. 2 sec.



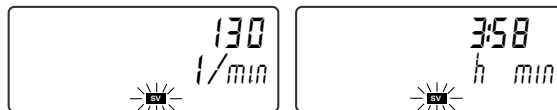
c.) Danach wird im linken Display die eingestellte (bzw. abgespeicherte) Drehzahlobergrenze des Schüttlers mit **SAFE**, der Einheit **1/min** und dem blinkenden **[SV]** ca. 2 sec lang angezeigt. Solange die Anzeige mit **[SV]** blinkt, kann durch gleichzeitiges Drücken und Drehen des linken Drehknopfes die Drehzahlobergrenze verändert werden.



d.) Ist die Drehzahlobergrenze festgelegt, wechselt in der linken Anzeige die Einheit **1/min** in **OK**. In der rechten Anzeige wird der neu eingestellte oder abgespeicherte Zeitsollwert (z. B. **3:58**) mit der Angabe **h min** und blinkendem **[SV]** angezeigt.



e.) Daraufhin wird in der linken Anzeige der abgespeicherte oder neu eingestellte Drehzahlsollwert (z. B. **130**) mit der Einheit **1/min** und dem blinkenden **[SV]** angezeigt.



f.) Durch Drücken des linken bzw. rechten Drehknopfes kann der Schüttler mit den abgespeicherten oder neu eingestellten Sollwerten in Betrieb genommen werden. Die Drehzahl- und Zeitistwerte werden daraufhin groß auf dem Display angezeigt. Der Istwert der Zeiteinstellung muß ab diesem Zeitpunkt als Restlaufzeit des Schüttelvorganges verstanden werden. Ist die Restlaufzeit auf Null abgelaufen hört der Schüttler auf zu schütteln.



Betriebsart B:

Beim Einschalten des Gerätes werden die vor dem Ausschalten (Netz AUS) eingestellten Sollwerte für die Drehzahl und Zeiteinstellung übernommen. Die eingestellte Drehzahlobergrenze wird bei der Wahl dieser Betriebsart **A** übernommen und kann nicht verändert werden.

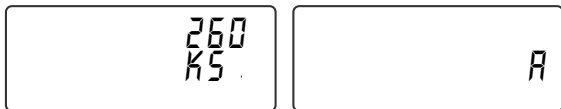
Beim Einschalten mit dem Netzschalter wird ein **B** für die Betriebsart **B** und ein ***** auf dem rechten Display angezeigt. Nach einer Netzunterbrechung läuft das Gerät in der Betriebsart **B** nicht von selbst wieder an.

Nach der Wahl der Betriebsart und dem Einschalten des Gerätes wird der folgende Ablauf auf dem Display angezeigt.

a.) Alle Anzeigeelemente der Digitalanzeigen sind ca. 2 sec aktiviert.



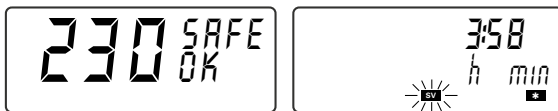
b.) Anzeige der Gerätetype (linkes Display) und Betriebsart (rechtes Display) ca. 2 sec.



c.) Im linken Display wird die eingestellte (bzw. abgespeicherte) Drehzahlobergrenze aus der Betriebsart **A** mit **SAFE** und **OK** ca. 2 sec lang angezeigt. Die angezeigte Drehzahlobergrenze kann **nicht** verändert werden.

Im rechten Display wird der abgespeicherte oder neu eingestellte Zeitsollwert (z. B. **3:58**) mit der Angabe **h min** und blinkendem

SV angezeigt. Am Stern ***** im Display für die Zeiteinstellung erkennt der Anwender, daß die Betriebsart **B** aktiv ist.



d.) Daraufhin wird in der linken Anzeige der abgespeicherte oder neu eingestellte Drehzahlsollwert (z. B. **130**) mit der Einheit **1/min** und blinkendem **SV** angezeigt.



e.) Durch Drücken des linken bzw. rechten Drehknopfes kann der Schüttler in Betrieb genommen werden. Die Drehzahl- und Zeistwerte werden daraufhin groß auf dem Display angezeigt. Außerdem wird statt **SV** der Text **PV** auf dem Display angezeigt. Der Istwert der Zeiteinstellung muß ab diesem Zeitpunkt als Restlaufzeit des Schüttelvorganges verstanden werden. Ist die Restlaufzeit auf Null abgelaufen, hört der Schüttler auf zu schütteln.



Betriebsart C:

Die eingestellte Drehzahlobergrenze wird bei Wahl dieser Betriebsart aus der Betriebsart **A** übernommen und kann nicht verändert werden. Die aus der Betriebsart **A** oder **B** eingestellten Sollwerte für die Drehzahl und Zeit werden übernommen und können nicht verändert werden. Beim Einschalten mit dem Netzschalter wird ein **C** für die Betriebsart **C** und blinkender ***** auf dem Display angezeigt.



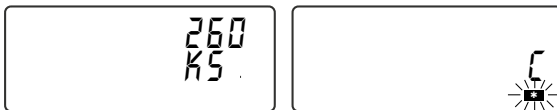
Nach einer Netzunterbrechung läuft das Gerät in Betriebsart **C** von selbst wieder an.

Nach der Wahl der Betriebsart und dem Einschalten des Gerätes wird der folgende Ablauf auf dem Display angezeigt.

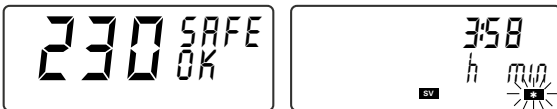
a.) Alle Anzeigeelemente der Digitalanzeigen sind ca. 2 sec aktiviert.



b.) Anzeige der Gerätetype (linkes Display) und Betriebsart (rechtes Display) ca. 2 sec.



c.) Im rechten Display wird der abgespeicherte Zeitsollwert (z. B. **3:58**) mit der Angabe **h min** und **[SV]** angezeigt. Im linken Display wird die eingestellte (bzw. abgespeicherte) Drehzahlobergrenze aus der Betriebsart **A** mit **SAFE** und **OK** ca. 2 sec lang angezeigt. Die angezeigte Drehzahlobergrenze kann nicht durch Drücken und Drehen des Drehknopfes verändert werden.



d.) Daraufhin wird in der linken Anzeige der abgespeicherte Drehzahlsollwert (z. B. **130**) aus Betriebsart **A** oder **B** mit der Einheit **1/min** und **[SV]** angezeigt.



e.) Durch Drücken des linken bzw. rechten Drehknopfes kann der Schüttler in Betrieb genommen werden. Die Drehzahl- und Zeitistwerte werden daraufhin groß auf dem Display angezeigt. Außerdem wird statt **[SV]** der Text **[PV]** auf dem Display angezeigt. Der Istwert der Zeiteinstellung muß ab diesem Zeitpunkt als Restlaufzeit des Schüttelvorganges verstanden werden. Ist die Restlaufzeit auf Null abgelaufen, hört der Schüttler auf zu schütteln.



Umschalten der Betriebsarten:

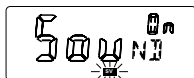
Zum Umschalten der Betriebsarten sind folgende Schritte notwendig:

- Ausschalten des Gerätes mit dem Netzschalter
- Beide Drehknöpfe gedrückt halten und das Gerät mit dem Netzschalter einschalten, nach ca. 1 sec können die Drehknöpfe losgelassen werden
- Zwischen den Betriebsarten **A**, **B** und **C** kann nicht beliebig umgeschaltet werden, sondern es kann nur durch wie derholen der oberen beiden Schritte umgeschaltet werden.
 - A** - Schritt a.) + b.) > **B** - Schritt a.) + b.) > **C** - Schritt a.) + b.)
 - > **A** - Schritt a.) + b.) >

Einstellung des akustischen Zeitablaufsignals

Zum Aktivieren bzw. Deaktivieren des akustischen Zeitablaufsignals sind folgende Schritte notwendig:

- Ausschalten des Gerätes mit dem Netzschalter.
- Rechter Drehknopf gedrückt halten und das Gerät mit dem Netzschalter einschalten, nach ca. 5 sec Drehknopf loslassen.
- Durch drücken des rechten Drehknopfes kann das akustische Zeitablaufsignal aktiviert (**SOUND ON**) bzw. deaktiviert (**SOUND OFF**) werden.



Hinweis: Ist das Zeitablaufsignal aktiviert, wird der Ablauf der eingestellten Zeit durch eine Signalfolge (3 mal 5 kurze Töne in ca. 10 sec Abständen) angezeigt.



Einstellung der Arretierung (Lock-Funktion)

Hinweis: Alle Geräte mit dem Kürzel „NOL“ im Modellnamen (Leistungsschild) haben keine Lock-Funktion. Die Arretierung (Lock-Funktion) des Schütteltisches kann in direktem Anschluss an die Einstellung des akustischen Zeitablaufsignals aktiviert bzw. deaktiviert werden.

Zum Aktivieren bzw. Deaktivieren sind folgende Schritte notwendig:

- Ausschalten des Gerätes mit dem Netzschalter.
- Rechter Drehknopf gedrückt halten und das Gerät mit dem Netzschalter einschalten, nach ca. 5 Sekunden Drehknopf loslassen. Nach Durchlaufen der Sound **On/Off** Routine ist das Aktivieren bzw. Deaktivieren der Arretierung möglich.
- Durch Drücken des rechten Drehknopfes kann die Arretierung (Lock - Funktion) aktiviert (**On**) bzw. deaktiviert (**Lock Off**) werden.



Im rechten Display wird die aktivierte Arretierfunktion (Lock - Funktion) durch das Symbol  angezeigt. Ist das Symbol  nicht im rechten Display zu sehen, ist die Arretierfunktion des Schütteltisches ausgeschaltet.



ACHTUNG! Nach einem Stromausfall führt der entriegelte (frei bewegliche) Schütteltisch solange eine Kreisbewegung aus, bis die Arretierung den Schütteltisch fixieren kann.

Einstellen der Schüttelzeit

Basic - Variante

Die für den Schüttelvorgang notwendige Zeit wird mit Hilfe des rechten Drehknopfes eingestellt. Bei der Schüttelzeiteinstellung wird zwischen Dauerbetrieb und Zeitbetrieb unterschieden.

Wird der Dauerbetrieb gewählt (On-LED leuchtet) kann der Schüttler bei vorher vorgegebener Drehzahl beliebig lange seine Schüttelfunktion ausführen.

Bei der Wahl des Zeitbetriebes kann der Schüttelvorgang max. 50 min dauern. Die eingestellte Zeit wird durch die LED-Zeile angezeigt. Die blinkende LED zeigt die aktuelle Restlaufzeit an.

Nach dem Erlöschen aller LED's im Zeitbetrieb schaltet das Gerät in den Off-Betriebszustand und der Schüttelvorgang ist beendet.

Hinweis: Die aktuell eingestellte Zeit kann zu jeder Zeit verändert werden. Wird die Zeiteinstellung nach rechts über die 50 min geregelt, erlischt der LED-Balken und die LED des On-Betriebszustandes (Dauerbetrieb) beginnt zu leuchten. Wird der Drehknopf weiterhin auf Rechtsanschlag gehalten, springt das Gerät zuerst in den Off-Betriebszustand (Stillstand) und dann wieder in den Zeitbetrieb. Das Gleiche gilt in umgekehrter Reihenfolge, wenn der rechte Drehknopf



über einen längeren Zeitraum auf Linksanschlag gedreht wird. Nach einem Stromausfall wird die eingestellte Zeit (Zeitbetrieb oder Dauerbetrieb) gelöscht und das Gerät schaltet in den Off-Betriebszustand (Stillstand).

Control - Variante

Die für den Schüttelvorgang notwendige Zeit wird mit Hilfe des rechten Drehknopfes eingestellt und über das rechte Display angezeigt. Ist eine Sollzeit (max. 9 h 59 min) im rechten Display eingestellt oder von

vorhergehenden Schüttelvorgängen abgespeichert, kann bei Vorgabe einer Sollzahl mit dem linken Drehknopf der Schüttelvorgang aktiviert bzw. beendet werden. Durch Drücken des rechten Drehknopfes wird der Zeitbetrieb verlassen und der Schüttelvorgang unterbrochen.



ACHTUNG! Nach einem Stromausfall läuft das Gerät in Betriebsart **A** und **B** nicht von selbst wieder an. In Betriebsart **C** läuft das Gerät nach einem Stromausfall von selbst wieder an.



Zeitbetrieb in Betriebsart A



Dauerbetrieb in Betriebsart A



Anzeige nach Stromausfall in Betriebsart A

Einstellen der Drehzahl

Basic - Variante

Die Drehzahl (HS max. 300 1/min und KS max. 500 1/min) kann durch drehen des linken Drehknopfes eingestellt werden. Hierbei ist darauf zu achten, daß der Schüttler erst dann zu laufen beginnt, wenn der Dauerbetrieb oder Zeitbetrieb aktiv ist. Das bedeutet für den Anwender, daß er im Off-Betriebszustand eine Drehzahl einstellen kann, die er für den Dauerbetrieb oder mehrere Schüttelvorgänge im Zeitbetrieb benötigt.

HINWEIS: Nach einem Stromausfall wird die eingestellte Zeit gelöscht und das Gerät schaltet in den Off-Betriebszustand (Stillstand). Die eingestellte Drehzahl bleibt eingestellt.

Control - Variante

Die für den Schüttelvorgang notwendige Sollzahl und Drehzahlobergrenze (HS max. 300 1/min und KS max. 500 1/min) wird mit Hilfe des linken Drehknopfes eingestellt und über das linke Display angezeigt.

Der Dauerbetrieb wird durch drücken des linken Drehknopfes aktiviert. Ist im Dauerbetrieb eine Sollzeit im rechten Display eingestellt oder von vorhergehenden Schüttelvorgängen abgespeichert, kann durch drücken des rechten Drehknopfes der Schüttelvorgang im Zeitbetrieb fortgesetzt werden. Der Schüttelvorgang kann durch drücken des linken bzw. rechten Drehknopfes beendet werden.



Zeitbetrieb in Betriebsart A



Dauerbetrieb in Betriebsart A



Anzeige nach Stromausfall in Betriebsart A



ACHTUNG! Nach einem Stromausfall läuft das Gerät in Betriebsart **A** und **B** nicht von selbst wieder an. In Betriebsart **C** läuft das Gerät nach einem Stromausfall von selbst wieder an.

AS 260.3 Schalenaufsatz

Für sanftes Schütteln im niedrigen Drehzahlbereich, z. B. für Petrischalen oder Kulturflaschen. Der Schalenaufsatz ist mit einer Antirutschfolie versehen, die ein Wandern der Schalen während des Schüttelvorganges verhindern.

Abmessung BxHxT
in mm
410 x 33 x 370

ACHTUNG! Der Schalenaufsatz wird über vier seitliche Klemmschrauben an dem Schütteltisch befestigt.

AS 260.5 Scheidetrichter

Zum intensiven Schütteln von Scheidetrichern.

Max. Bestückung:	Abmessung BxHxT
6 x 50 ml Scheidetrichter	in mm
5 x 100 ml Scheidetrichter	334 x 145 x 425
3 x 250 ml Scheidetrichter	
3 x 500 ml Scheidetrichter	

ACHTUNG! Der Scheidetrichteraufsatz wird über vier seitliche Klemmschrauben an dem Schütteltisch befestigt.

Auflagegewicht (Zuladung)

Der Schüttler darf nur im Bereich des nutzbaren Gewichts- und Drehzahlbereich (siehe Diagramm - schraffierte Fläche) betrieben werden um ein sicheres Arbeiten zu gewährleisten. Achten Sie darauf, daß die Aufstellfläche auf die der Schüttler gestellt wird, sauber und eben ist. Ansonst kann der im Diagramm dargestellte Arbeitsbereich (schraffierte Fläche) im Schüttelbetrieb nicht genutzt werden.

Wird der Schüttler mit seiner Umgebung verschraubt (d.h. in eine Anlage eingebaut), ist im Betrieb darauf zu achten, dass infolge ungünstiger Beladung und Schwerpunktlage, dynamische Kräfte auftreten. Diese können zum einen die Umgebung in Schwingung versetzen oder den Tisch zu unkontrollierbaren Schwingungen

Aufsätze

Die von **IKA** empfohlenen Aufsätze müssen auf dem Schüttel-tisch gut befestigt werden um ein sicheres Arbeiten zu gewährleisten. Außerdem dürfen die in den Diagrammen dargestellten nutzbaren Gewichts- und Drehzahlbereiche (schraffierte Fläche) nicht überschritten werden.

AS 260.1 Universalauflauf

Anpassung an jegliche Gefäßform durch universelle, stufenlos einstellbare Spannwalzen möglich.

Der Universalauflauf besteht aus:

AS 1.60	Basishalterung	1x	Abmessung BxHxT
AS 1.5	Befestigungsschraube	8x	in mm
AS 1.61	Spannwalze	4x	425 x 135 x 334

ACHTUNG! Die Basishalterung des Universalauflaufes wird über vier seitliche Klemmschrauben an dem Schütteltisch befestigt.

AS 260.2 Halteklammeraufnahme

Die Halteklammeraufnahme eignet sich durch die Ergänzungs-vielfalt der Halteklammern (AS2.1, AS2.2, AS2.3, AS2.4 und AS2.5) zum Bearbeiten von z. B. Rundkolben, Messkolben und Erlenmeyerkolben.

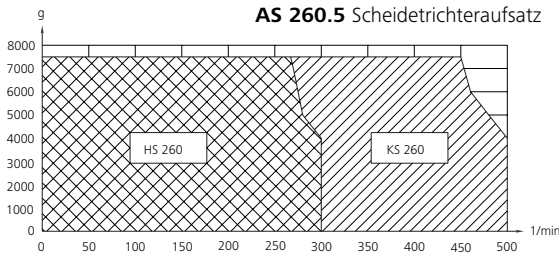
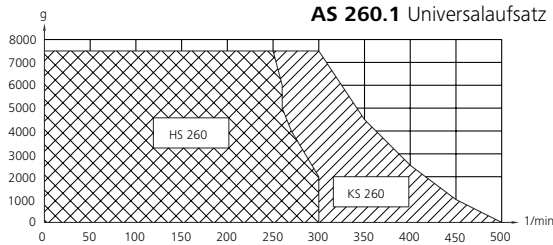
Bestückung empfohlen / maximal

AS 2.1	Halteklammer	12 / 12	Abmessung BxHxT
AS 2.2	Halteklammer	8 / 9	in mm
AS 2.3	Halteklammer	5 / 8	330 x 24 x 334
AS 2.4	Halteklammer	4 / 4	
AS 2.5	Halteklammer	2 / 4	

ACHTUNG! Die Halteklammeraufnahme wird über vier seitliche Klemmschrauben an dem Schütteltisch befestigt.

anregen. Wird ein unruhiger Lauf des Gerätes bemerkt, muss auf jeden Fall die Drehzahl soweit reduziert werden, bis keine Laufunruhen mehr auftreten.

Achten Sie darauf, dass einzelne Schüttelgefäße mittig und mehrere Schüttelgefäße gleichmäßig auf dem Schütteltisch plaziert und gut befestigt sind.



Fehlermeldungen (Error codes)

Fehlermeldung Basic:

ACHTUNG! Tritt eine Fehlermeldung auf, wird ein akustisches Warnsignal erzeugt und die rote Off-Signalleuchte im Anzeige-feld leuchtet auf. Versuchen Sie bitte zuerst durch Abschalten und anschlie-

ßendes Einschalten des Gerätes den Betrieb fortzusetzen. Sollte sich ein Fehler auch nach längerer Pause nicht beheben lassen, wenden Sie sich bitte an unseren Service. Teilen Sie uns den angezeigten Fehlercode in jedem Falle mit. Dies vereinfacht die Fehlersuche und ermöglicht eine erste Stellungnahme.

Fehlermeldung	Fehler	Fehlerursache
Off - LED (rot) 1x blinken / 2 sec Pause	Das Potentiometer für die Drehzahleinstellung gibt keinen Sollwert vor	-Zu schnelle Veränderung des Drehzahlsollwertes -Interner Gerätefehler
Off - LED (rot) 2x blinken / 2 sec Pause	Zulässige Motortemperatur überschritten	-Zulässiges Auflagegewicht überschritten -Zulässige Umgebungstemperatur überschritten
	Motor blockiert	-Schütteltisch wird durch äußere Einwirkung in der Hubbewegung behindert
	Lesegabelsignal nicht vorhanden	-Interner Gerätefehler
Off - LED (rot) 3x blinken / 2 sec Pause	Maximal einstellbare Drehzahl des Gerätes überschritten	-Resonanzverhalten des Versuchsaufbau
Off - LED (rot) 4x blinken / 2 sec Pause	Motorstillstand für Geräteeinschaltroutine (Sicherheitsabfrage) nicht gewährleistet	-Beim Einschalten des Gerätes muß gewährleistet sein, daß der Motor keine Drehbewegung mehr ausführt
Off - LED (rot) 5x blinken / 2 sec Pause	Sicherheitsrelais kann nicht angesteuert werden	-Interner Gerätefehler
Off - LED (rot) 6x blinken / 2 sec Pause	Der Schalter für die TIME-Funktion gibt keinen Sollwert vor	-Interner Gerätefehler

Off - LED (rot) 7x blinken / 2 sec Pause	Spannungsversorgung nicht in Ordnung	-Das Gerät wird mit Unter- oder Überspannung betrieben. (Zulässiger Spannungsbereich siehe Techn. Daten)
Off - LED (rot) 8x blinken / 2 sec Pause	Triac nicht ansteuerbar	-Interner Gerätefehler

Fehlermeldung Control:

ACHTUNG! Tritt eine Fehlermeldung auf, wird ein akustisches Warnsignal erzeugt und auf dem Display angezeigt. Versuchen Sie bitte zuerst durch abschalten und anschließendes einschalten des Gerätes den Betrieb fortzusetzen. Sollte sich ein Fehler auch nach längerer Pause nicht beheben lassen, wenden Sie sich bitte an unseren Service. Teilen Sie uns den angezeigten Fehlercode in jedem Falle mit. Dies vereinfacht die Fehlersuche und ermöglicht eine erste Stellungnahme.

Fehlermeldung	Fehler	Fehlerursache
Er 2	im Remotebetrieb bei aktiver Watchdogfunktion in Modus 1 keine Kommunikation zwischen PC und Schüttelgerät	-Schnittstelle nicht gesteckt -PC sendet innerhalb der gesetzten Watchdogzeit keine Daten
Er 3	Geräteinnentemperatur zu hoch	-Zulässige Umgebungstemperatur überschritten
Er 4	Blockieren des Motors oder überlastet Lesegabelsignal nicht ok	-Schütteltisch wird in der Hubbewegung behindert --Interner Gerätefehler
Er 9	Fehler beim Auslesen der gespeicherten Werte	--BLP Logik
Er 41	Triac defekt	--Interner Gerätefehler
Er 42	Sicherheitsrelais defekt	--Interner Gerätefehler

WD	Im Remotebetrieb bei aktiver Watchdogfunktion in Modus 2 keine Kommunikation zwischen PC und Schüttelgerät	-Schnittstelle nicht gesteckt -PC sendet innerhalb der gesetzten Watchdogzeit keine Daten
----	--	--

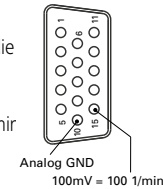
Schnittstelle und Ausgänge

(Nur Version HS/KS 260 control)

Das Gerät HS/KS 260 control ist auf der Geräterückseite mit einem 15-poligen SUB-D-Buchsenstecker ausgerüstet. Die Pins sind in Betrieb mit analogen und seriellen Signalen belegt.

Analogausgang

An den analogen Pins liegen Spannungswerte für die Meßgröße Drehzahl an.
(10) Analog GND
(15) Meßwert Drehzahl 100mVDC / 100 1/mir

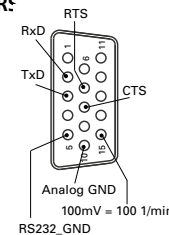


Serielle Schnittstelle RS 232 C

Die serielle Belegung der Buchse kann dazu verwendet werden, das Gerät extern mittels PC und geeigneter Anwendungsprogramme zu steuern.

Konfiguration der seriellen Schnittstelle RS 232 C

- Die Funktion der Schnittstellenleitung zwischen Laborgerät und Automatisierungssystem sind eine Auswahl aus den in der EIA-Norm RS234C, entsprechend DIN 66020 Teil 1 spezifizierten Signale. Die Belegung der Signale ist dem Bild zu entnehmen.
- Für die elektronischen Eigenschaften der Schnittstellen und die Zuordnung der Signalzustände gilt die Norm RS 232 C, entsprechend DIN 66259 Teil 1.



- Übertragungsverfahren: Asynchrone Zeichenübertragung in Start-Stop Betrieb.
- Übertragungsart: Voll Duplex
- Zeichenformat: Zeichenerstellung gemäß Datenformat in DIN 66022 für Start-Stop Betrieb. 1Startbit; 7Zeichenbits; 1Paritätsbit (grade= Even); 1Stopbit.
- Übertragungsgeschwindigkeit: 9600 Bit/s
- Datenflußsteuerung: Hardwarehandshake RTS/CTS
- RTS: (PIN 7) LOW (positive Spannung)
/ PC darf senden
- RTS: (PIN 7) HIGH (negative Spannung)
/ PC darf nicht senden
- CTS: (PIN 8) LOW (positive Spannung)
/ PC empfangsbereit
- CTS: (PIN 8) HIGH (negative Spannung)
/ PC nicht empfangsbereit
- Zugriffsverfahren: Eine Datenübertragung vom Schüttler zum Rechner erfolgt nur auf Anforderung des Rechners.

Befehlssyntax

Für den Befehlssatz gilt folgendes:

- Die Befehle werden generell vom Rechner (Master) an das Laborgerät (Slave) geschickt.
- Das Laborgerät sendet ausschließlich auf Anfrage. Auch Fehlermeldungen können nicht spontan vom Laborgerät an den Rechner (Automatisierungssystem) gesendet werden.
- Die Befehle und Parameter, sowie aufeinanderfolgende Parameter werden durch wenigstens eine Leerzeile getrennt. (Code: hex 0x20)
- Jeder einzelne Befehl inklusive Parameter und Daten und jede Antwort werden mit CR LF abgeschlossen (Code: hex 0x0D und 0x0A) und haben eine maximale Länge von 80 Zeichen.
- Das Dezimaltrennzeichen in einer Fließkommazahl ist der Punkt (Code: hex 0x2E).

Die vorhergehenden Ausführungen entsprechen weitgehend den Empfehlungen des NAMUR-Arbeitskreises (NAMUR-Empfehlungen zur

Ausführung von elektrischen Steckverbindungen für die analoge und digitale Signalübertragung an Labor-MSR Einzelgeräten (Rev. 1.1).

Übersicht der NAMUR-Befehle

(Nur Version HS/KS 260 control)

Verwendete Abkürzungen:

X,y = Numerierungsparameter (Integerzahl)

M = Variablewert, Integerzahl

n = Variablewert, Fließkommazahl

X = 4 Drehzahl

X = 6 Drehzahlobergrenze („SAFE“ Drehzahl)

NAMUR Befehle		Funktion	Anzeige zusätzlich
IN_PV_X	X=4	Lesen des Ist-Wertes	
OUT_SP_Xn	X=4	Setzen des Ist-Wertes auf n (maximal bis zur eingestellten Drehzahlobergrenze)	
IN_SP_X	X=4; 6	Lesen des gesetzten Ist-Wertes	
START_X	X=4	Einschalten der Geräte-(Remote) Funktion	Remote
STOP_X	X=4	Ausschalten der Gerätefunktion. Die mit OUT_SP_X gesetzte Variable bleibt erhalten. Beinhaltet den Befehl RMP_STOP	Remote
RESET		Ausschalten der Gerätefunktion	
STATUS		Ausgabe des Status 1*: Betriebsart A 2*: Betriebsart B 3*: Betriebsart C *0: Manueller Betrieb ohne Störung *1: Automatischer Betrieb Start (ohne Störung) *2: Automatischer Betrieb Stop (ohne Störung) <0: Fehlercode: (-1)	

		-2: Er2 / WD -3: Er3 -4: Er4 -9: Er9 -41: Er41 -42: Er42 -83: Falsche Parität -84: Unbekannter Fehler -85: Falsche Befehlsreihenfolge -86: Ungültiger Sollwert -87: Nicht genügend Speicher	
RMP_IN_X	X=4	Lesen der aktuellen Segmentnummer der Rampe. Bei nicht gestarteter Rampe: 0	
RMP_IN_X_y	X=4	Lesen des Endwertes und der Rampensegmentzeitdauer (hh:mm:ss) des Rampensegments y.	
RMP_OUT_y n hh:mm:ss	X=4	Setzen des Endwertes (n) und der Rampensegmentzeitdauer (hh:mm:ss) für das Rampensegment y	
RMP_START_X	X=4	Einschalten der Rampenfunktion beginnend mit dem Rampensegment Nr. 1 (Nur möglich nach vorherigem START_X. Nach RMP_STOP_X ist START_X nicht notwendig.	
RMP_STOP_X	X=4	Ausschalten der Rampenfunktion Sollwert=0 (Rampe bleibt erhalten, d.h. Rampe kann mit RMP_START_X wieder gestartet werden.	
RMP_PAUSE_X	X=4	Anhalten der Rampenfunktion. Einfrieren von aktuellem Sollwert und aktueller Rampensegmentzeit	
RMP_CONT_X	X=4	Fortsetzung der Rampenfunktio-	

		nen (nach vorherigem RMP_PAUSE_X).	
RMP_RESET_X		Fortsetzung der Rampenfunktionen und Löschen aller vorgegebenen Rampensegmente	
RMP_LOOP_SET_X	X=4	Arbeiten der Rampe in einer Schleife	
RMP_LOOP_RESET_X	X=4	Beenden der Rampen Schleife	
IN_TYPE		Anforderung der Laborgeräteerkennung	
IN_NAME		Anforderung der Bezeichnung	
OUT_NAME name		Ausgabe der Bezeichnung name (Max. 6 Zeichen, Default: IKA_S)	
OUT_WD1@m		Watchdog Modus 1: Tritt das WD1-Ereignis ein, so wird der Schüttelvorgang ausgeschaltet und es wird Er 2 angezeigt Setzen der Watchdogzeit auf m (10...1800) sec, mit Echo der Watchdogzeit. Dieser Befehl startet die Watchdogfunktion und muß immer innerhalb der gesetzten Watchdogzeit gesendet werden.	
OUT_WD2@m		Watchdogmodus 2: Tritt das WD2-Ereignis ein, so wird der Drehzahlsollwert auf die gesetzte WD-Sicherheitsolldrehzahl gesetzt. Die Warnung WD wird angezeigt Das WD2-Ergebnis kann mit OUT_WD2@0 zurückgesetzt werden. Setzen der Watchdogzeit auf m (10...18000) sec, mit Echo der Watchdogzeit. Dieser Befehl startet die Watchdogfunktion und	



		muß immer innerhalb der gesetzten Watchdogzeit gesendet werden.	
OUT_SP_42@n		Setzen der WD-Solldrehzahl mit Echo des gesetzten Wertes.	WD

Verbindungsmöglichkeit zwischen Laborgerät und PC

(Nur Version HS/KS 260 control)

Zur Verbindung zwischen Laborgerät (nur Control-Variante) und PC sind von **IKA** folgende Adapter und Adapterkabel erhältlich.

PC 5.1 Adapter IKA - Control

Der Adapter PC 5.1 splittet die analogen und seriellen Signale auf. Die analogen Ausgänge werden auf eine 7-polige Buchse gemäß der Namur - Empfehlungen gelegt, die seriellen Signale auf einen 9-poligen Sub-D-Buchsenstecker (RS 232 C).

PC 1.5 Kabel

Das Kabel PC 1.5 wird zur Verbindung der 15-poligen Buchse zum PC (25-poliger Stecker) benötigt.

PC 2.1 Kabel

Das Kabel PC 2.1 wird zur Verbindung der 9-poligen Buchse zum PC benötigt.

PC 1.2 Adapter

Der PC 1.2 Adapter wird zur Verbindung der 9-poligen Buchse mit einer 8fach-seriellen Schnittstelle (25-poliger Stecker) benötigt.

AK 2.1 Kabel

Das Kabel AK 2.1 wird zur Verbindung der 7-poligen Buchse mit einem Schreiber (4mm Bananenstecker) benötigt.

AK 2.2 Kabel

Das Kabel AK 2.2 wird zur Verbindung der 15-poligen Buchse mit einem Schreiber (4mm Bananenstecker) benötigt.

Motorschutz/Sicherheitseinrichtungen

Ein Blockieren bzw. Belasten des Motors über die zulässige Motortemperatur hinaus, führt zum automatischen Abschalten des Gerätes durch den Sicherheitskreis. Zur Fehlerbehebung muss das Auflagegewicht reduziert werden - lassen Sie das Gerät abkühlen. Das Gerät muss aus- und wieder eingeschaltet werden.

Durch einen Sicherheitskreis wird der Motor im Störfall sofort bleibend ausgeschaltet. Eine Störung tritt dann auf, wenn die sichere Funktion des Gerätes nicht gewährleistet ist. Ein Störfall wird bei der Basic-Variante durch das Aufleuchten und Blinken der roten Off-Signalleuchte und bei der Control-Variante durch eine Error-Meldung auf dem Display der Drehzahlanzeige angezeigt (Siehe Abschnitt „Fehlermeldungen“).

Wartung und Reinigung

Der Schüttler HS/KS 260 basic und HS/KS 260 control arbeitet wartungsfrei. Er unterliegt lediglich der natürlichen Alterung der Bauteile und deren statistischer Ausfallrate.

Bei Ersatzteilbestellungen geben Sie bitte die auf dem Typenschild angegebene Fabrikationsnummer, den Gerätetyp sowie die Positionsnummer und die Bezeichnung des Ersatzteiles an.

Reinigen Sie **IKA**-Geräte nur mit von **IKA** freigegebenen Reinigungsmitteln. Verwenden Sie zum Reinigen von:

Farbstoffen	Isopropanol
Baustoffen	Tensidhaltiges Wasser/Isopropanol
Kosmetika	Tensidhaltiges Wasser/Isopropanol
Nahrungsmittel	Tensidhaltiges Wasser
Brennstoffen	Tensidhaltiges Wasser

Bei nicht genannten Stoffen fragen Sie bitte bei **IKA** nach. Tragen Sie zum Reinigen der Geräte Schutzhandschuhe. Elektrische Geräte dürfen zu Reinigungszwecken nicht in das Reinigungsmittel gelegt werden. Bevor eine andere als die vom Hersteller empfohlene Reinigungs- oder Dekontaminierungsmethode angewandt wird, hat sich der Benutzer beim Hersteller zu vergewissern, daß die vorgesehene Methode das Gerät nicht zerstört.

Reparatur:

Bitte senden Sie nur Geräte zur Reparatur ein, die gereinigt und frei von gesundheitsgefährdenden Stoffen sind.

Fordern Sie hierzu das Formular „**Unbedenklichkeitsbescheinigung**“ bei **IKA** an oder verwenden Sie den download Ausdruck des Formulars auf der **IKA** Website www.ika.com.

Senden Sie im Reparaturfall das Gerät in der Originalverpackung zurück. Lagerverpackungen sind für den Rückversand nicht ausreichend. Verwenden Sie zusätzlich eine geeignete Transportverpackung.

Zubehör

- AS 260.1** Universalaufsatz
- AS 260.2** Halteklammeraufsatz
- AS 260.3** Schalenaufsatz
- AS 260.5** Scheidetrichteraufsatz
- STICKMAX** Haftmatte

(nur HS/KS 260 control)

- | | |
|--|-----------------------|
| PC 5.1 Adapter IKA - Control | PC 1.2 Adapter |
| PC 1.5 Kabel | AK 2.1 Kabel |
| PC 2.1 Kabel | AK 2.2 Kabel |

Technische Daten

Bemessungsspannung:	VAC	230±10%
	oder VAC	115±10%
Frequenz:	Hz	50/60
Aufnahmeleistung:	W	45
Drehzahlbereich:	HS	0 - 300
Drehzahlbereich:	KS	0 - 500
Zul. Einschaltdauer:	%	100
Zul. Umgebungstemperatur:	°C	+5 bis +50
Zul. relative Feuchte:	%	80
Schutzart nach DIN 40 050:		IP 21
Schutzklasse:		I
Überspannungskategorie:		II
Verschmutzungsgrad:		2

Geräteinsatz über NN Antrieb:	m	max. 2000 Drehzahl geregelter Asyn- chronmotor
Schutz bei Überlast:		Temperaturfühler in Motorwicklung
Sicherung im Gerätestecker: Schüttelbewegung:	A mm	2x T1A 250V KS - Ø10 kreisend HS - 20 hin und her
Max. Beladung:	kg	7,5
Abmessungen: (B x H x T)	mm	360 x 97 x 420
Gewicht:	kg	8,1 (basic); 8,8 (control)

HS/KS 260 basic

Drehzahleinstellung:		Analog (stufenlos)
Drehknopf Frontseite links Drehzahlanzeige:		10fach LED-Zeile mit Ska- la in 30 1/min Stufen (HS) und 50 1/min (KS) Stufen
Max. Drehzahlabweichung:	%	±10
Zeiteinstellung: Drehknopf Frontseite rechts		drei Schaltstellungen / Tas- ter 10 Schritte von 5 - 50 min in 5 min Schritten
Zeitanzeige:		10fach LED-Zeile mit Ska- la in 5 min Stufen
Max. Zeitabweichung:	%	±1

HS/KS 260 control

Drehzahleinstellung:		Digital
Drehknopf Frontseite links		(1 Schritt = 10 1/min)
Drehzahlanzeige:		LCD - Display
Max. Drehzahlabweichung:	%	±1
Zeiteinstellung: Drehknopf Frontseite rechts		Digital (1 Schritt = 1 min)
*Zeitanzeige:		LCD - Display max. 9h 59min
Max. Zeitabweichung:	%	±1
Schnittstelle:		RS 232 C / Analog

Technische Änderung vorbehalten!

Contens

	Page
Declaration of conformity	2
Guarantee	2
Safety instructions	19
Proper use	20
Unpacking	20
Useful facts	21
Commissioning	21
Switching on	21
Display	22
Operating modes	22
Setting the agitation time	26
Setting the speed	27
Attachments	28
Supported weight (load)	28
Error codes	29
Interface and outputs	30
Communication between laboratory instrument and PC	32
Motor protection / safety device	33
Maintenance and cleaning	33
Accessories	34
Technical data	34
List of spare parts basic / control	52
Spare parts diagram (control)	54/55



Contens

In order to be able to use the appliance properly and safely, every user must first read the operating instructions and observe the safety instructions contained therein. Take care of these operating instructions and keep them in a place where they can be accessed by everyone. Only staff who have been trained accordingly, know the appliance and are authorised to carry out work in this field should use this appliance. The machine may only be opened by trained specialists - even during

repairs. The machine is to be unplugged from the mains before opening. Live parts inside the machine may still be live for some time after unplugging from the mains.



NOTE ! Covering or parts that are capable of being removed from the unit without accessory equipment have to be reattached to the unit for safe operation in order to prevent, for example, the ingress of fluids, foreign matter, etc. .

When working with the shaking unit, the user must select and wear his personal protective equipment according to the mixing hazard category. Defective or inadequate protective equipment can expose the user to the risk of spurting liquids, projectile parts or being pulled in at the shaking table or support. Never touch moving parts (risk of crushing, impact and cutting, see fig. 1: Danger zones).

Ensure that parts of the body, hair or items of clothing cannot be trapped by the motion parts. Please follow the relevant safety instructions and guidelines, and occupational health and safety regulations for use in the laboratory.

Beware of the high dead weight of the appliance when transporting. Ensure that your fingers do not get crushed when setting down the appliance.

Always install the appliance on a flat, stable non-slip base. Before use, please ensure that the knob for setting the shaking rate is at the left stop as the appliance starts up at the last shaking rate which was set. Pay attention to the vessels on the shaking table when setting the shaking rate. This will prevent any of the medium to be shaken from spurting out of the sample vessels. All accessories and vessels in place for the shaking process must be

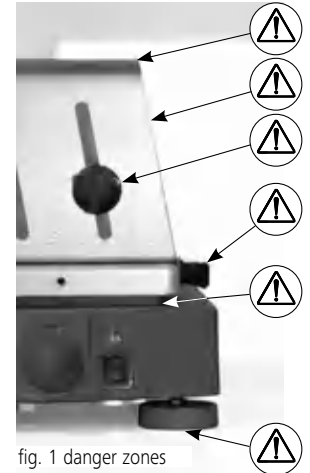


fig. 1 danger zones

firmly secured.

Shaking vessels which are not properly secured could get damaged or be projected out, thus causing injury. It is essential to regularly check that the vessels to be shaken and the attachments are firmly secured, especially before using the appliance again.

If you notice that the device is not running smoothly, the speed must always be reduced until no more unevenness occurs in the operation. Because of improper loading and the position of the center of gravity, dynamic forces may arise during the agitation process that cause the shaker to move about on the table. For limits on the load or the weight placed on the agitation table at high shaking frequencies, please refer to the diagram in the section "Weight placed on the table" (just before the list of spare parts).

After an interruption in the power supply during an agitation procedure, the device will not start running again by itself.

Additional hazards to the user may occur if inflammable materials are used during the shaking operation.

Furthermore, the shaking unit may only be used to stir those materials or material mixtures that the user knows will not react dangerously to the extra energy produced by the stirring. This also applies to extra energy by means of solar radiation during the shaking procedure.

The shaker may not be used in explosive atmospheres, for mixing dangerous substances or under water.

Accessories may only be assembled once the plug has been disconnected.

The safety of the user cannot be guaranteed if the appliance is operated with accessories that are not supplied or recommended by the manufacturer or if the appliance is operated improperly, contrary to the manufacturer's specifications.

The original **IKA** cable layout must be restored following servicing!

If the target value of the speed is changed too rapidly, the machine (HS/KS 260 basic) will turn itself off automatically. Avoid allowing objects to push or strike the agitation table.

Even small undetectable damage may result in serious damage to the

motor bearing. Careful handling will guarantee safe work and a long service life of the machine.

Proper use

The HS/KS260basic and HS/KS260control are suitable for usage in various attachments for mixing liquids in bottles, flasks, test tubes and bowls for a maximum supported weight of 7,5 kg.

It is designed for use in laboratories. The motion of the agitation table or of the containers placed on it is circular or horizontal.

For usage in accordance with requirements, the machine must be standing on a stable, even surface that is as slip-free as possible. In addition, care must be taken that objects in the vicinity are a sufficient distance away from the agitator and that they will not come too close to the agitator while it is in operation.

Unpacking

Please unpack the equipment carefully and check for any damages. It is important that any damages which may have arisen during transport are ascertained when unpacking. If applicable a fact report must be sent immediately (post, rail or forwarder).

The delivery scope covers:

A HS/KS 260 basic or HS/KS 260 control, for attachment screws, a single-head spanner, a connection cable and operating instructions.



Useful facts

With the purchase of this device, you have acquired a high-quality product. The design of the unit and its special shape ensure ease of handling and problem-free work. The materials used and an exact designation of them will significantly facilitate and simplify recycling and reuse of parts.

The speed-controlled external rotor asynchronous motor allows for infinite speed adjustment in the range from 0 to 500 rpm (KS) and 0 to 300 rpm (HS). Electronic motor control holds the set speed constant even if the weight of the material on the surface increases. The heat given off by the motor can be used to heat up the holding surface for the agitation containers.

The Control variant of the device is equipped with a locking device. This makes it possible to fasten the agitation table in a defined position. For example the device can be integrated into a system or screwed with a table. In addition, the rubber feet must be unscrewed from the base plate so that the exposed threaded hole (M6) can be used to secure the device. Make certain that the maximum depth of 5 mm for inserting the screws is not exceeded.

The Control variant of the device can be delivered with a reverse operating mode (clockwise / counterclockwise motion) for the vibration table on request. However, the reverse operation mode can only be used by means of the serial interface in combination with a PC (for example with *labworldsoft®*). If the device is not operated on a serial interface, it behaves like a Control device without reverse operation mode.

It is easy to exchange the various attachments.

The Control device variant is equipped with a serial interface that makes it possible to control the device through the PC (for example with *labworldsoft®*).

Commissioning

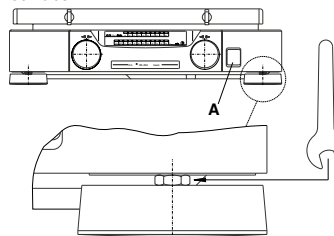
Check whether the voltage specified on the type plate matches the mains voltage available. The power socket used must be earthed (protective earth conductor contact). If these conditions are met, the

device is ready to operate after plugging in the mains plug. If these procedures are not followed, safe operation cannot be guaranteed and/or the equipment may be damaged.

Observe the ambient conditions (temperature, humidity, etc.) listed under Technical Data.

When you turn on the basic device variant, the turn button for the time setting must be in the middle setting (not activated).

If the mounting surface is not even, you can improve the safety level of the device in reference to how it stands with the adjustable feet. To do this, turn the appropriate device foot downward with the wrench (included with delivery) until the device is standing securely on the surface.



To prevent the foot of the device from coming loose by itself, hold down the foot with one hand and tighten the opposite hexagonal nut with the other hand until it is finger tight.

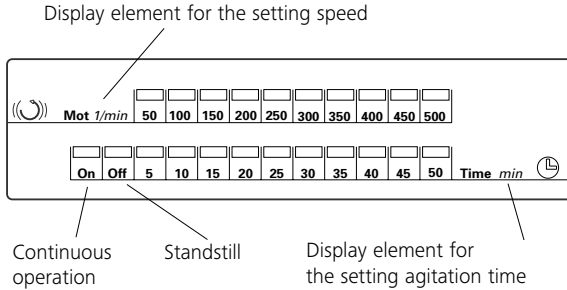
Switching on

The device can be turned with the flip switch **A** on the front side of the unit. After you have turned on the power switch to position **I**, all light diodes of the basic variant will light up for a brief time in the display windows as a self-test that follows. The red light diode in the TIME LED line and the OFF mode of the device light (audio signal).

All elements of the display will flash using the **control unit** and the self test operation will be shown on the display. All important safety functions will be tested. The appliance is operable after this check.

Display

Description of the LED-Display - HS/KS 260 basic



The basic model of the device can be used in continuous or timed mode depending on the option you select. The ride turn button is used to make the setting..

Continuous operation:

The device does not interrupt the agitation sequence (On-LED is lit).

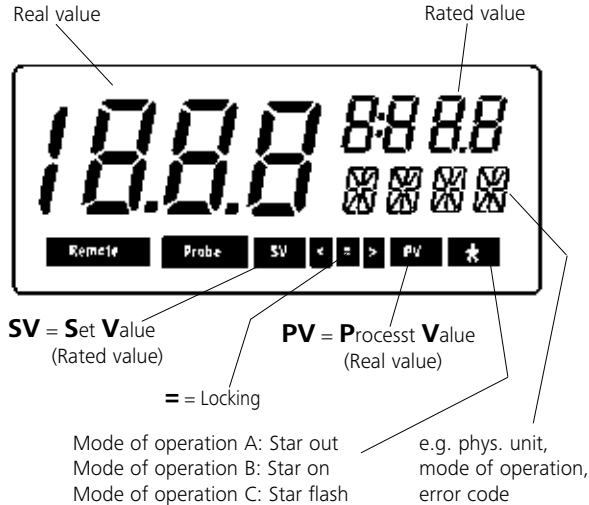
Time operation:

The device interrupts the agitation process after a set amount of time (max. 50 minutes).

The speed required for the agitation process can be adjusted before or after the operating mode is selected.

The HS/KS 260 basic is adjusted so that after you press the power switch, the agitation process (speed) and time mode is turned off (Off-LED lights up).

Description of the LCD-Display - HS/KS 260 control



Operating modes

Setting the operation mode (control model only)

The Control device model can be operated in the modes described below:

Operation mode A:

The HS/KS 260 control is switched into operating mode **A** when it leaves the factory. After the device is turned on with the power switch (flip switch), the agitation and time expiration functions are turned off. The set target values are stored and are displayed digitally. They are adopted when the corresponding functions are turned on. The set target values can be varied. After the power has been turned off and

back on, both functions must be started again. The upper speed limit can only be set or changed in operating mode **A**. You can recognise operating mode **A** by the fact that **no star** is displayed in the menu bar display of the time setting.

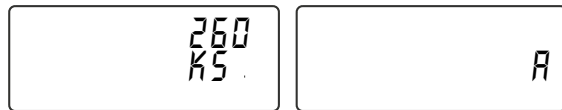
After the power has been interrupted, the device will no longer automatically start up in operating mode **A** by itself any more.

After you have selected the operating mode and turned on the device, the following process will be shown on the display.

a.) All display elements in the digital displays are activated for about 2 seconds.



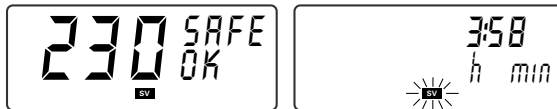
b.) The device type (left display) and operating mode (right display) are displayed for about 2 seconds.



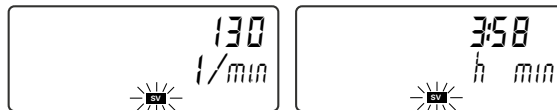
c.) After this, the set (ore stored) upper speed limit of the agitator is shown in the left display with **SAFE**, the unit of measure rpm and flashing **[SV]** for about 2 seconds. As long as the display is flashing with **[SV]**, it is possible to change the upper speed limit by pressing the turn button and turning at the same time.



d.) If the upper speed limit is fixed, the unit **1/min** in the left display changes to **OK**. The new time target value that is set or stored in the right display (for example **3:58**) is displayed with an indication of **h min** and a flashing **[SV]**.



e.) The new speed target value that has been set or stored in the left display (for example **130**) is then shown with the unit **1/min** and flashing **[SV]**.




f.) By pressing the left or the right turn button, you can place the agitator in operation with the stored value or the one that has just been set. The actual speed and time values are then shown in large format on the display. The actual value of the time setting must be understood from this point onward as the time remaining for the agitation process. If the remaining has reached zero, the agitator stops its motion.



Operating mode B:

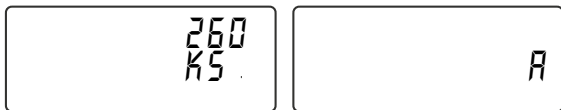
When the device is turned on, target values for speed and time setting are adopted before the device is turned off (power OFF). The upper speed limit that has been set is taken over from operating mode **A** when this operating mode is selected and cannot be modified. When you turn on the device with the power switch, a **B** is shown on



the display for operating mode **B** along with  in the right display. After the power has been turned off, the device will no longer automatically start up in operating mode **B** by itself. After you have selected operating the mode and turned on the device, the following process will be shown on the display.

a.) All display elements in the digital displays are activated for about 2 seconds.




b.) The device type (left display) and operating mode (right display) displayed for about 2 seconds.





c.) After this, the set (or stored) upper speed limit of the agitator is shown in the left display with **SAFE** and **OK** for about 2 seconds. As long as the upper speed limit is being displayed, it is **not** possible to change the upper speed limit. The stored time target value or the one that has just been set (for example **3:58**) is shown in the right display with the indication **h min** and a flashing . The user can recognize that operating mode **B** is active by the star  in the display for the time setting.




d.) The new speed target value has been set or just stored in the left display (for example **130**) is shown in the unit **1/min** and flashing .



e.) By pressing the left or right turn button, you can place the agitator in operation with the stored value or the one that has just been set. The speed and time values are then shown in large format on the display. In addition, the text  is shown on the display instead of . The actual value of the time setting must be understood from this point onward as the time remaining for the agitation process. If the time remaining has reached zero, the agitator stops its motion.



Operating mode C:

The upper speed limit that has been set is taken over from operating mode **A** when this operating mode is selected and cannot be modified. The target values from operating mode **A** oder **B** are adopted for speed and time and cannot be modified. When you turn on the device with the power switch, a **C** is shown on the display for operating mode **C** along with  in the display.



After the power has been turned off, the device will automatically start up in operating mode **C** by itself.

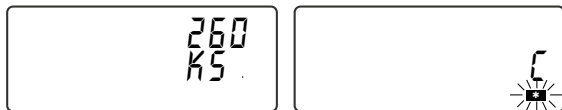
After you have selected operating the mode and turned on the device, the following process will be shown on the display.



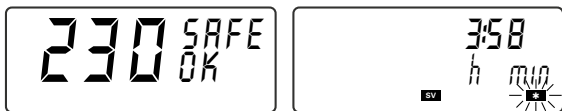
a.) All display elements in the digital displays are activated for about 2 seconds.



b.) The device type (left display) and operating mode (right display) are displayed for about 2 seconds.



c.) The set time target value (for example **3:58**) is displayed with the indication **h min** and **[SV]**. The set (or stored) upper speed limit from operating mode **A** is displayed with **SAFE** and **OK** for about 2 seconds. The display upper speed limit cannot be modified by pressing and turning the turn button.



d.) The new speed target value that has been set or just stored in the left display (for example **130**) from operating mode **A** or **B** is then shown with the unit **1/min** and flashing **[SV]**.



e.) by pressing the left or right turn button, you can place the agitator in operation. the speed and time values are then shown in large format

on the display. In addition, the text **[PV]** is shown on the display instead of **[SV]**.

The actual value of the time setting must be understood from this point onward as the time remaining for the agitation process. If the time remaining has reached zero, the agitator stops its motion.



Switching the operation mode:

The following steps are required to switch the operating mode:

- Turn off the device with the power switch.
- Hold down both turn buttons and turn on the device with the power switch. After about 1 second, you can let go of the turn buttons.
- It is not possible to switch between operating modes **A**, **B** and **C** in any order. Instead, you can only switch by repeating the steps above **A** - step a.) + b.) > **B** - step a.) + b.) > **C** - step a.) + b.) > **A** - step a.) + b.) >

Setting the audio time expiration signal

The following steps are required to activate the audio time expiration signal:

- Turn off the device with the power switch.
- Hold down the right turn button and turn on the device with the power switch. Let go of the turn button after about 5 seconds.
- You can activate (**SOUND ON**) or deactivate (**SOUND OFF**) the audio signal indicating that time has expired by pressing the right turn button.



Note: If the time expiration signal has been activated, expiration of the set time is indicated by a sequence of signals (3 times 5 short tons at intervals of about 10 seconds).



Adjusting the lock function

Note: All devices with the abbreviation „NOL“ in the model name (power rating plate) do not have a lock function.

The lock function of the agitation table can be activated or deactivated with a direct connection to the setting of the audio time expiration signal.

The following steps are required to activate or deactivate the function:

- Turn off the device with the power switch.
- Hold down the right turn button and turn on the device with the power switch. Let go of the turn button after about 5 seconds. After you have run through the Sound **On/Off** routine, it is possible to activate or deactivate the lock function.
- You can activate (Lock **On**) or deactivate (Lock **Off**) the lock function by pressing the right turnbutton.

The activated lock function is displayed by the  icon in the right display. If you cannot see the  icon in the right display, the lock function of the agitation table is turned off.



ATTENTION! After a power failure, the unlocked (freely movable) agitation table will continue to perform a circular motion until the lock function can fasten the agitation table in place.

Setting the agitation time

Basic model

The amount of time required for the agitation process can be set with the aid of the right turn button. A distinction is made for the agitation time setting between timed mode and continuous operation. If continuous mode is selected (On LED is lit), the agitator can continue its agitation function for any amount of time with the previously set speed. If timed mode is selected, the agitation process can last for a maximum of 50 min. The set time is displayed by the LED line. The flashing LED shows the amount of time currently remaining. After all LED's have gone out in timed mode, the device switches off into the Off operating mode and the agitation process comes to an end.

Note: The currently set time can be modified at any time. If the time setting is set to the right beyond 50 minutes, the LED bar goes out and the LED in the On operating state (continuous mode) starts to light up. If you continue to hold down the turn button, the device first jumps to the Off operating mode (standstill) and then back into timed operation. The same applies in the opposite order if the turn button is held down beyond a certain amount of time and moved to the left. After the power failed, the set time (timed mode or continuous mode) is erased and the device switches into Offline operating mode (standstill).



Control model

The amount of time required for the agitation process can be adjusted with aid of the right turn button and is shown on the right display. Ist eine Sollzeit (max. 9 h 59 min) is set in the right display or has been saved from previous agitation processes, you can activate or terminate the agitation process with the left turn button while setting the target speed. You can exit timed mode and interrupt the agitation process by pressing on the right turn button.



ATTENTION! After a power failure, the device will not automatically start up in operating mode **A** or **B** by itself. In operating mode **C**, the device automatically starts up by itself.

Setting the speed

Basic model

You can adjusted the speed (HS max. 300 rpm and KS max. 500 rpm) by turning the left turn button. When you do this, you should note that the agitator does not begin to run until continuous mode or time mode is active. For the user this means that it is possible to set a speed in the Off operating mode that will be required for continuous opera-



Time mode in mode of operation A



Continuous mode in mode of operation A



Display after power failure in mode of operation A

tion or for several agitation processes in timed mode.

NOTE: After the power has failed, the set time is erased and the device switches into Offline operating mode (standstill). The set speed stays adjusted.

Control model

The target speed and upper speed limit (HS max. 300 rpm and KS max. 500 rpm) required for the agitation process can be set with the aid of the left turn button and are shown on the right display. Continuous mode is activa-

ted by pressing the left turn button. If a target time is set in the right display in continuous mode or is saved from previous agitation processes, the agitation process can be continued in continuous mode by pressing the right turn button. The agitation process can be terminated by pressing the left or the right turn button.



ATTENTION! After a power failure, the device will not automatically start up in operating mode **A** or **B** by itself. In operating mode **C**, the device automatically starts up by itself.



Time mode in mode of operation A



Continuous mode in mode of operation A



Display after power failure in mode of operation A

Attachments

Attachments recommended by **IKA** must be connected to the agitation table to ensure safe and secure operation. In addition, the usable weight and speed ranges shown in the diagrams (hatched areas) must not be exceeded.

AS 260.1 Universal attachment

Universal, steplessly adjustable clamping cylinders make it possible to adjust to any container shape.

The universal attachment consists of:

AS 1.60	basic suspension	1x	Dimension WxHxD
AS 1.5	fastening screw	8x	in mm
AS 1.61	clamping cylinder	4x	425 x 135 x 334

ATTENTION: The base suspension of the universal attachment is secured in place by four lateral clamping screws on the agitation table.

AS 260.2 Holding bracket adapter

With additional holding brackets (AS2.1, AS2.2, AS2.3, AS2.4 and AS2.5) the holding bracket adapter is suitable for working with round flasks, measuring flasks and Erlenmeyer flasks.

Recommended / maximum fitting

AS 2.1	Holding bracket	12 / 12	Dimension WxHxD
AS 2.2	Holding bracket	8 / 9	in mm
AS 2.3	Holding bracket	5 / 8	330 x 24 x 334
AS 2.4	Holding bracket	4 / 4	
AS 2.5	Holding bracket	2 / 4	

ATTENTION! The holding bracket adapter is secured in place by four lateral clamping screws on the agitation table.

AS 260.3 Dish attachment

For gentle agitation at low speed, for example for Petri dishes or culture flasks. The dish attachment is equipped with an anti-slip sheet that prevents the dish from moving around during the agitation process.

Dimension WxHxD
in mm
410 x 33 x 370

ATTENTION! The dish attachment is secured in place by four lateral clamping screws on the agitation table.

AS 260.5 Separating funnel attachment

For intensive agitation of separating funnels.

Max. fitting:	Dimension WxHxD
6 x 50 ml Separating funnel	in mm
5 x 100 ml Separating funnel	228 x 95 x 234
3 x 250 ml Separating funnel	
3 x 500 ml Separating funnel	

ATTENTION! The separating funnel attachment is secured in place by four lateral clamping screws on the agitation table.

Supported weight (load)

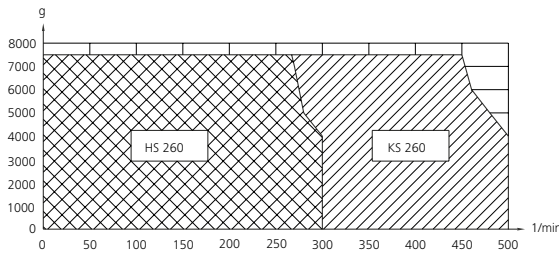
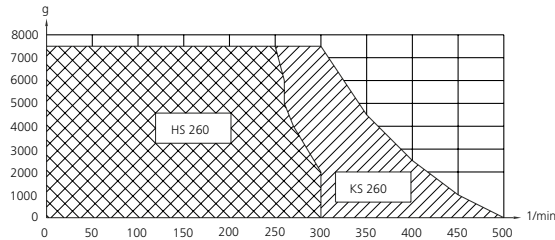
In order to ensure safe and secure operation, the agitator must only be operated within the range of usable weight and speed (see diagram - hatched area). Please make certain that the holding surface on which the agitator is placed is clean and level. Otherwise the working range shown in the diagram (the hatched area) cannot be used.

If the agitator is screwed together with an adjacent piece of equipment (i.e. if it is integrated into a system) it should be noted during operation that dynamic forces may arise as a result of unfavorable loading circumstances and the position of the center of gravity. This may cause the adjacent equipment to vibrate or may cause the table to vibrate uncontrollably. If you notice that the device is running unevenly, the speed must in any case be reduced until the running irregularities no longer occur.

Make certain that individual agitation vessels are placed in the middle of the agitation table and multiple agitation vessels are placed evenly on the agitation table, and that all vessels are securely fastened in place.

AS 260.1 Universal attachment

AS 260.5 Separating funnel attachment



Error codes

Basic error codes:

ATTENTION! If an error code is encountered, an audio warning signal is generated and the red Off signal light goes on in the display field. First, please try to continue operation by turning the device off and back on again. If it is still not possible to eliminate an error after an extended wait, please contact our service department. If you do so, you should always tell us what error code has been encountered. This simplifies the process of tracking down the error and makes it possible to form a preliminary opinion.

Error code	Error	Cause of the error
Off - LED (red) 1x flash / 2 sec pause	The potentiometer for the speed is not assigning any target value	-Too rapid a change in the speed target value -Internal device error
Off - LED (red) 2x flash / 2 sec pause	Permissible motor temperature exceeded	-Permissible supported weight exceeded -Permissible ambient temperature exceeded
	Motor locked	-Agitation table is being hindered in this stroke motion by an outside effect
	Read fork signal not available	-Internal device error
Off - LED (red) 3x flash / 2 sec pause	Maximum adjustable speed of the device exceeded	-Resonance behavior of the experiment setup
Off - LED (red) 4x flash / 2 sec pause	Motor standstill for device switch-on procedure (safety confirmation not ensured)	-When turning on the device, you must ensure that the motor is not performing any rational motion
Off - LED (red) 5x flash / 2 sec pause	Safety relay cannot be activated	-Internal device error
Off - LED (red) 6x flash / 2 sec pause	The switch for the TIME function is not assigning any target value	-Internal device error
Off - LED (red) 7x flash / 2 sec pause	Problem with the power supply	-The device is being operating with under voltage or overvoltage (for permissible voltage range, see technical data)
Off - LED (red) 8x flash / 2 sec pause	Triac cannot be activated	-Internal device error

Control error codes:

ATTENTION! If an error code is encountered, an audio warning signal is generated and the red Off signal light goes on in the display field. First, please try to continue operating by turning the device off and back on again. If it is still not possible to eliminate an error after an extended wait, please contact our service department. If you do so, you should always tell us what error code has been encountered. This simplifies the process of tracking down the error and makes it possible to form a preliminary opinion.

Error code	Error	Cause of the error
Er 2	No communication between PC and control device in remote operation with active watchdog function in Mode 1	-Interface not connected -PC is not sending any data within the amount of time set by the watchdog
Er 3	Internal device temperature too high	-Permissible ambient temperature exceeded
Er 4	Motor locked or overloaded, Problem with read fork signal	-Agitator table is being hindered in its stroke motion -Internal device error
Er 9	Error while reading stored values.	-BLP Logik
Er 41	Triac defective	-Internal device error
Er 42	Safety relay defective	-Internal device error
WD	No communication between PC and control device in remote operation with active watchdog function in Mode 1	-Interface not connected -PC is not sending any data within the amount of time set by the watchdog

Interface and outputs

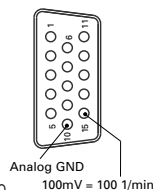
(HS/KS 260 control version only)

The HS/KS 260 control is equipped with a 15-pin SUB-D connector on the rear side of the device. The pins are assigned in operation with analog and serial signals.

Analog output

Voltage values for the speed measurement quantify are present on the analog pins.

- (10) Analog GND
- (15) Speed measurement value
100mVDC / 100 1/min

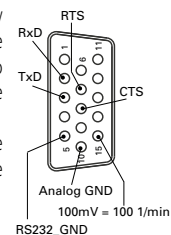


RS 232 C serial interface

The serial assignment of the socket can be used to control the device externally by means of a PC and a suitable application program.

Configuration of the serial RS 232 C interface

- The function of the interface line between the laboratory device and the automation system is a selection of the signals specified in EIA Standard RS 232 C, corresponding to DIN 66020 Part 1. For the assignment of the signals, please refer to the illustration.
- Standard RS 232 C applies to the electronic properties of the interfaces and the assignment of signal states in accordance with DIN 66259 Part 1.



- Transmission procedure: Asynchronous character transmission in start-stop mode
- Type of transmission: full duplex
- Character format: Character creation according to the data format in DIN 66022 for start-stop mode. 1start bit; 7character bits; 1parity bit (even); 1stopbit.
- Transmission speed: 9600 baud
- Data flow control: RTS/CTS hardware handshake

- RTS: (Pin 7) LOW (positive tension)
/ PC may send
- RTS: (Pin 7) HIGH (negative tension)
/ PC may not send
- CTS: (Pin 8) LOW (positive tension)
/ PC recipient
- CTS: (PIN 8) HIGH (negative tension)
/ PC not recipient
- Access method: Data communication from laboratory instrument to processor is only possible on demand of the processor.

Instruction Syntax

Here applies the following:

- The instructions are generally sent from the processor (master) to the laboratory instrument (slave).
- The laboratory instrument exclusively sends on demand of the processor. Even error codes cannot be spontaneously communicated from the laboratory instrument to the processor (automatic system).
- Instructions and parameters as well as subsequent parameters are separated by at least one blank. (Code: hex 0x20)
- Each individual instruction including parameters and data as well as each reply are terminated with CR LF (Code: hex 0x0D and 0x0A) and have a maximum length of 80 characters.
- The decimal separator in a floating point number is the point (Code: hex 0x2E). The above statements largely correspond with the recommendations of the NAMUR-Association. (NAMUR-recommendations for the desing of electric plug connections for the analog and digital signaltransmission to laboratory- MSR individual units. Rev. 1.1)

Overview of the NAMUR-Instructions

(KS 130 control version only)

Abbreviations:

- X,y = numbering parameter (integer number)
- M = value of variable, integer number
- n = value of variable, floating point number
- X = 4 speed
- X = 6 speed range limit ("safety" speed)

NAMUR Instructions		Function	Display additional
IN_PV_X	X=4	Reading the real-value	
OUT_SP_Xn	X=4	Setting the actual value to n up to a maximum of the set upper speed limit	
IN_SP_X	X=4; 6	Reading the set rated value	
START_X	X=4	Starting the instrument's (remote) function	Remote
STOP_X	X=4	Switching off the instrument function. Variables set with OUT_SP_X are maintained. Contains the instruction MP_STOP	Remote
RESET		Switching off the instrument function	
STATUS		Display of status 1*: A mode of operation 2*: B mode of operation 3*: C mode of operation *0: manual operation without fault *1: automatic operation Start (without fault) *2: automatic operation Stop (without fault) <0: error code: (-1) -2: Er2 / WD -3: Er3 -4: Er4 -9: Er9 -41: Er41 -42: Er42 -83: wrong parity -84: unknown instruction -85: wrong instruction sequence -86: invalid rated value	

		-87: not sufficient storage space	
RMP_IN_X	X=4	Reading the real segment number of ramp. With ramp not started: 0	
RMP_IN_X_y	X=4	Reading the accumulated value and the ramp segment duration (hh:mm:ss) of ramp segment y.	
RMP_OUT_y n hh:mm:ss	X=4	Setting the accumulated value (n) and the ramp segment duration (hh:mm:ss) for ramp segment y	
RMP_START_X	X=4	Starting the ramp function, beginning with ramp segment No. 1. (Only possible after prior START_X.) After RMP_STOP_X START_X is not necessary.	
RMP_STOP_X	X=4	Switching off ramp function. Rated value=0 (Ramp is maintained, that means , ramp can be restarted with RMP_START_X.	
RMP_PAUSE_X	X=4	Stopping the ramp function. Freezing of real rated value and real ramp segment time	
RMP_CONT_X	X=4	Continuation of ramp function (After prior RMP_PAUSE_X).	
RMP_RESET_X		Switching off ramp functions and deleting of all set ramp segments	
RMP_LOOP_SET_X	X=4	To work off the ramps in one loop	
RMP_LOOP_RESET_X	X=4	Ending of ramp loop	
IN_TYPE		Requiring identification of laboratory instrument	
IN_NAME		Requiring the designation name	
OUT_NAME name		Output of designation name (max.6 characters, default: IKA_5)	
OUT_WD1@m		Watchdog mode 1: If the WD1	

		result occurs, the agitation process is turned off and Er2 is displayed. The watchdog time is set to m (10...1800) sec with echo of the watchdog time. This command starts the watchdog function and must always be sent within the time set by the watchdog.	
OUT_WD2@m		Watchdog mode 2: If the WD2 result occurs, the target speed is set to the WD target safety speed that has already been set. The warning WD is displayed. The WD2 result can be reset with OUT_WD2@0. The watchdog time is set to m (10...18000) sec with echo of the watchdog time. This command starts the watchdog function and must always be sent within the time set by the watchdog.	
OUT_SP_42@n		Sets the WD target speed with echo of the value set.	WD

Communication between laboratory instrument and PC

(HS/KS 260 control version only)

PC 5.1 Adapter IKA - Control

The Adaptor PC 5.1 splits the analog and serial signals. The analog output signals are allotted to a 7-polar coupling according to the Namur-recommendation; the serial signals to a 9-polar Sub-D-bushing plug (RS 232 C).



PC 1.5 Cable

This cable is required to connect the 7-pin connector to a PC (25-pin connector).

PC 2.1 Cable

This cable is required to connect the 9-pin connector to a PC.

PC 1.2 Adaptor

This adaptor is required to connect the 9-pin connector to an 8-way serial interface (25-pin plug).

AK 2.1 Cable

This cable is required to connect the 7-pin connector to a chart recorder (4mm pin plug).

AK 2.2 Cable

This cable is required to connect the 15-pin connector to a chart recorder (4mm pin plug).

Motor protection / safety device

If the motor is locked or if a load is placed on it resulting in a higher temperature than is permitted, the device is turned off automatically by the safety circuit and the control light flashes. To eliminate the error, the weight of the material must be reduced. Allow the device to cool off.

The device must be turned off and back on again.

The motor is turned off immediately in the event of a malfunction by a safety circuit. A malfunction occurs if the safe and secure functionality of the device cannot be guaranteed. A malfunction is displayed for the Basic model by the red Off signal light coming on and flashing, and for the Control model by the error message being shown on the display of the speed indicator (see the section "Error Codes").

Maintenance and cleaning

The HS/KS260basic and HS/KS260control are maintenance-free. It is subject only to the natural wear and tear of components and their statistical failure rate.

When ordering spare parts, please give the manufacturing number shown on the type plate, the machine type and the name of the spare part.

Use only cleansing agents which have been approved by **IKA** to clean **IKA** devices. To remove use:

Dyes	isopropyl alcohol
Construction materials	water containing tenside / iso propyl alcohol
Cosmetics	water containing tenside / iso propyl alcohol
Foodstuffs	water containing tenside
Fuels	water containing tenside

For materials which are not listed, please request information from **IKA**. Wear the proper protective gloves during cleaning of the devices. Electrical devices may not be placed in the cleansing agent for the purpose of cleaning.

Before using another than the recommended method for cleaning or decontamination, the user must ascertain with the manufacturer that this method does not destroy the instrument.

Repairs:

Please only send devices in for repair that have been cleaned and are free of materials which might present health hazards.

For this, use the "certificate of compliance" form which you can obtain from **IKA** or can download a version for printing from the **IKA** website at www.ika.com.

If your appliance requires repair, return it in its original packaging. Storage packaging is not sufficient when sending the device - also use appropriate transport packaging.

Accessories

AS 260.1 Universal attachment

AS 260.2	Holding bracket adapter
AS 260.3	Dish attachment
AS 260.5	Separating funnel attachment
STICKMAX	Adhesive mat

(HS/KS 260 control version only)

PC 5.1	Adapter IKA - Control		
PC 1.5	Cable		
PC 2.1	Cable	AK 2.1	Cable
PC 1.2	Adapter	AK 2.2	Cable

Design voltage: **VAC** 230±10%

Technical data

	or	VAC	115±10%
Design frequency:		Hz	50/60
Input power:		W	45
Speed range: HS		rpm	0 - 300
Speed range: KS		rpm	0 - 500
Perm. duration of operation:		%	100
Perm. ambient temperature:		°C	+5 to +50
Perm. relative humidity:		%	80
Protection class acc. to DIN 40 050:			IP 21
Protection class:			I
Overvoltage category:			II
Contamination level:			2
Operation at a terrestrial altitude:	m		max. 2000 above sea level
Drive:			Speedcontrol asyn- chronous motor
Protection at overloaded:			Temperature sensor in motor winding
Fuses on apparatus plug:	A		2x T1A 250V

Shaking motion:	mm	KS - Ø10 orbital
	mm	HS - 20 to and fro
Max. load:	kg	7,5
Dimensions: (B x H x T)	mm	360 x 97 x 420
Weight:	kg	8,1 (basic)
	kg	8,8 (control)

HS/KS 260 basic

Speed setting:		Analog (infinitely variable)
Rotary knob on front side left		
Speed display:		10 LED's with scale-in 30 rpm steps (HS) und 50 rpm steps (KS)
Max. speed deviation from idle:	%	±10
Time setting:		three indexing positions / key button 10 steps from 5 - 50 min in 5 min steps
Rotary knob on the front side right:		10 LED's with scale in 5 min steps
Time display:		
Max. time deviation from idle:	%	±1

HS/KS 260 control

Speed setting:		Digital
Rotary knob on the front side left		(1 step = 10 rpm)
Speed display:		LCD - Display
Max. speed deviation from idle:	%	±1
Time setting:		Digital
Rotary knob on the front side right		(1 step = 1 min)
Time display:		LCD - Display max. 9h 59min
Max. time deviation from idle:	%	±1
Interface:		RS 232 C / analog

Subject to technical changes!

Sommaire

	Page
Déclaration de conformité	2
Garantie	2
Conseils de sécurité	35
Utilisation conforme	36
Déballage	37
Particularités intéressantes	37
Mise en service	37
Mise en marche	38
Affichage	38
Modes de fonctionnement	38
Réglage de la durée de l'agitation	43
Réglage de la vitesse de consigne	43
Supports	44
Poids de charge (charge utile)	45
Message de panne (Error codes)	45
Interface et sorties	46
Communication entre l'appareil de laboratoire et PC	49
Protection du moteur / Consignes de sécurité	49
Entretien et nettoyage	49
Accessoires	50
Caractéristiques techniques	50
Liste de pièces de rechange HS/KS 260 basic/control	53
Pièces de rechange HS/KS 260 control/basic	54/55



Conseils de sécurité

Pour assurer une utilisation correcte et sans danger de l'appareil, chaque utilisateur doit avoir lu le mode d'emploi et les consignes de sécurité doivent être respectées. Conservez ce mode d'emploi avec soin et de manière à ce qu'il soit accessible à tous.

L'appareil ne doit être manipulé que par du personnel spécialement formé connaissant l'appareil et autorisé à exécuter des travaux dans ce domaine.

L'appareil ne doit être ouvert, même en cas de réparation, que par le personnel spécialisé. Il faut débrancher la prise secteur avant l'ouverture. Les éléments sous tension à l'intérieur de l'appareil peuvent encore l'être longtemps après le débranchement de ce dernier.



ATTENTION ! Les couvercles et/ou pièces pouvant être détachées sans outil de l'appareil, doivent être obligatoirement remis en place pour garantir un fonctionnement sûr de l'appareil. Ceci permet d'éviter la pénétration de corps étrangers, de liquides, etc. .

Pendant l'utilisation de l'appareil, l'utilisateur doit sélectionner l'équipement de protection individuelle en fonction de la classe de danger du milieu à agiter et le porter. En cas d'équipement de protection défectueux ou inadapté, l'utilisateur peut être mis en danger par les projections de liquides, l'éjection de pièces ou le happement par la table à secousses ou le support. Ne touchez pas les pièces en mouvement (risque d'écrasement, de coups fig. 1 et de coupure, voir image 1 : emplacements dangereux).

Attention aux parties du corps, cheveux ou vêtements qui risquent d'être happés par les pièces mobiles.

Respectez les consignes de sécurité et directives correspondantes de même que les prescriptions en matière de sécurité au travail et de prévention des accidents dans le cadre de l'utilisation au laboratoire.

Lors du transport de l'appareil, le poids élevé de l'appareil est à prendre en considération. Veillez à ne pas vous faire écraser les doigts en posant l'appareil.

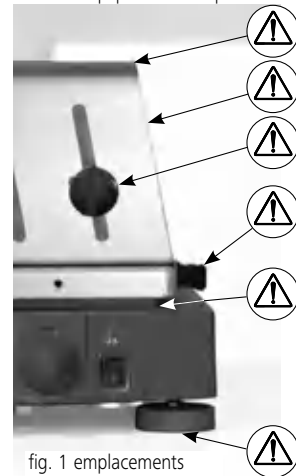


fig. 1 emplacements dangereux

L'appareil doit être posé uniquement sur une surface plane, stable et non glissante.

Avant la mise en service, veillez à ce que le bouton rotatif de réglage de la fréquence d'agitation soit sur la butée gauche, car l'appareil commence à tourner sur la dernière fréquence d'agitation réglée. Lors du réglage de la fréquence d'agitation, veillez aux récipients se trouvant sur la table à secousses. Ceci pour éviter d'asperger le liquide se trouvant dans les éprouvettes.

Les accessoires utilisés dans le processus d'agitation et les récipients placés doivent être bien fixés.

Les récipients mal fixés peuvent être endommagés ou projetés et blesser les personnes présentes. La fixation des récipients à secouer et celle des supports doivent se faire à intervalles réguliers et, surtout, être contrôlées avant chaque nouvelle mise en service.

En cas de fonctionnement bruyant et irrégulier, réduisez la vitesse de l'appareil jusqu'à disparition du phénomène.

Durant l'agitation, si le chargement et la position du centre de gravité sont incorrects, des forces dynamiques entraînent le déplacement de l'agitateur vibrant sur la table. Reportez-vous au diagramme du paragraphe "Poids de charge" plus de renseignements sur les restrictions de chargement (ou du poids de charge) à hautes fréquences d'agitation.

Si une coupure de courant se produit durant l'agitation, l'appareil se relancera automatiquement dès le rétablissement de l'alimentation. De plus, l'utilisateur ne doit mélanger avec l'appareil que des substances ou des mélanges de substances dont il sait que l'apport d'énergie provoqué par l'agitation est neutre. Ceci est également valable pour l'apport en énergie par rayonnement solaire au cours de l'agitation.

Vérifiez le bon positionnement des récipients: au centre si vous utilisez peu de récipients, sinon de manière uniforme sur la surface de la table.

Durant l'agitation, si le chargement et la position du centre de gravité sont incorrects, des forces dynamiques entraînent le déplacement de l'agitateur vibrant sur la table.

Autres sources de danger pour l'utilisateur: utilisation de matériaux inflammables.

L'appareil KS 130 basic et KS 130 digital ne doit pas être utilisé dans des environnements exposés aux explosions, pour le mélange de matières dangereuses ni sous l'eau.

Ne montez les accessoires qu'après avoir débranché la prise de courant. La protection de l'utilisateur n'est plus assurée lorsque l'appareil fonctionne avec des accessoires non livrés ou recommandés par le fabricant, ou si l'utilisation de l'appareil n'est pas conforme, contre les prescriptions du fabricant.

Lors de l'entretien, le câblage choisi par **IKA** doit être refait à l'identique!

L'appareil se coupe automatiquement en cas de changement trop brusque de la vitesse de consigne. Evitez tous chocs sur la table vibrante.

En effet, même des petits dommages indiciels peuvent endommager la suspension du moteur. Une utilisation précautionneuse garantit un fonctionnement sûr et allonge la durée de vie de l'appareil.

Utilisation conforme

Le HS/KS 260 basic et le HS/KS 260 control, grâce à l'utilisation de différents supports, conviennent pour le mélange de liquides dans des bouteilles, ballons, tubes à essais et cuvettes, avec un poids de chargement maximal de 7,5 kg.

Il peut être utilisé en laboratoire. Le mouvement de la table vibrante (et des récipients se trouvant dessus) est circulaire bzw horizontal.

Pour une utilisation conforme, l'appareil doit être posé sur une surface stable, plane et non glissante. En outre, aucun objet ne doit être placé trop près de l'agitateur vibrant.



Déballage

Déballiez l'appareil avec précaution et vérifiez s'il est en parfait état. Il est important de constater les éventuels dommages dus au transport dès le déballage. Le cas échéant, établir immédiatement un constat correspondant (poste, chemins de fer ou transporteur).

Le HS/KS 260 basic ou le HS/KS 260 control est livré avec quatre vis de serrage, une clef à serrage, un câble de connexion et son mode d'emploi.

Particularités intéressantes

Vous venez de faire l'acquisition d'un appareil de qualité dont la conception garantit un maniement simple et un fonctionnement sans problème. La nature des matériaux employés est clairement indiquée sur les différentes pièces, ce qui en facilite le recyclage.

La vitesse du moteur à induit extérieur peut être ajustée en continu entre 0 à 500 tr/min (KS) et 0 à 300 tr/min (HS). La régulation électronique du moteur maintient constante la vitesse sélectionnée, même en cas d'augmentation du poids de charge. La déperdition de chaleur du moteur peut entraîner un échauffement de la surface de pose des récipients.

La version "control" est dotée d'un dispositif de verrouillage. Celui-ci permet de fixer la table vibrante dans une position définie. Le dispositif peut être intégré, par exemple, dans un système ou fixés sur la table ou en le vissant directement. Pour cela, il faut dévisser les pieds en caoutchouc de l'appareil pour pouvoir utiliser les trous filetés M6 pour fixer l'appareil. Veillez à ce que la profondeur de vissage ne dépasse pas 5 mm.

Sur demande, la version "control" peut être livrée avec une commande réversible (marche à droite/à gauche) de la table. Ce mode est cependant seulement disponible via l'interface série en combinaison avec un PC (par ex. labworldsoft®). Si l'appareil n'est pas raccordé à une interface série, il se comporte comme un modèle "control" sans inversion.

Les différents supports peuvent être aisément interchangeables. La version "control" de l'appareil est équipée d'une interface série, permettant la commande de l'appareil via le PC (p.ex. labworldsoft®).

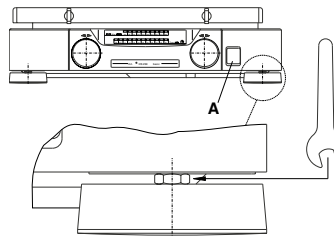
Mise en service

Vérifiez si la tension indiquée sur la plaque signalétique correspond bien à la tension du secteur. La prise de courant utilisée doit être mise à la terre (conducteur de protection). Si ces conditions sont remplies, l'appareil est prêt à fonctionner dès qu'il est branché sur le secteur. Dans le cas contraire, le parfait fonctionnement n'est pas garanti ou l'appareil peut être endommagé.

Veillez respecter les paramètres d'utilisation indiqués dans les données techniques (température, taux d'humidité).

Lors de la mise en marche de la version "basic", le bouton de réglage de la minuterie doit se trouver en position médiane (non actionné).

En cas de surface de support inégale, il est possible d'améliorer la stabilité de l'appareil au moyen des pieds réglables. Tourner à cet effet le pied de l'appareil concerné vers le bas, au moyen de la clé à fourche simple fournie, jusqu'à ce que l'appareil repose de manière stable sur son support.



Afin d'empêcher une séparation spontanée du pied de l'appareil, maintenir le pied d'une main et visser de l'autre main l'écrou hexagonal dans le sens opposé.

Mise en marche

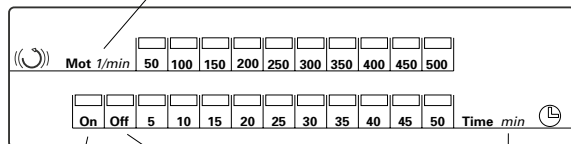
L'appareil est mis en marche au moyen du commutateur à bascule **A**, situé sur la face avant de l'appareil. Lorsque le commutateur principal a été placé en position I, toutes les diodes électroluminescentes de la version "basic" s'allument brièvement, à titre d'autocontrôle, sur les écrans d'affichage, puis la diode rouge, située sur la ligne DEL TIME, indique le fonctionnement OFF de l'appareil (signal acoustique).

Dans le cas de la version "control", tous les éléments d'affichages digitaux clignotent brièvement, ce qui indique l'exécution de l'autocontrôle de l'appareil. Durant ce contrôle, toutes les fonctions relatives à la sécurité sont vérifiées. Ensuite, l'appareil est prêt à fonctionner.

Affichage

Description de la DEL-affichage HS/KS 260 basic

Affichage poutre - ajustement de vitesse réglée



Mode continu

Arrêt

Affichage poutre - ajustement de la durée d'agitation
Mode minuterie

La version "basic" de l'appareil peut, au choix, être utilisée en mode continu ou avec minuterie. Le réglage s'effectue au moyen du bouton de réglage de droite.

Mode continu: L'appareil n'interrompt pas l'agitation (la DEL On est allumée)

Mode minuterie: L'appareil interrompt l'agitation après écou-

lement d'une durée de temps préréglée (max. 50 mn)

La vitesse requise pour l'agitation peut être réglée avant ou après la sélection du mode de fonctionnement. Le HS/KS 260 basic est réglé en usine de manière à ce que la fonction agitation (vitesse) et le mode minuterie soient éteints (DEL Off allumée) après actionnement du commutateur principal.

Description de affichage HS/KS 260 control

Valeur réelle

Valeur de consigne



SV = Set Value
(valeur réelle)

PV = Processt Value
(valeur de consigne)

dispositif d'arrêt

Mode de fonctionnement

- A: Étoile par
- B: Étoile ne pas
- C: Étoile clignote

Par ex. Unité physique, Mode de fonctionnement, Code d'erreur

Modes de fonctionnement

Réglage du mode de fonctionnement (slt version "control")

La version "control" de l'appareil peut être utilisée avec les modes de fonctionnement suivants:

Mode de fonctionnement A:

Le HS/KS 260 control est pré-réglé en usine sur le mode de fonctionnement **A**. Après la mise en marche de l'appareil au moyen du commutateur principal (commutateur à bascule), les fonctions agitation et minuterie sont désenclenchées. Les valeurs de consigne sélectionnées sont mémorisées et affichées de manière digitale. Elles sont reprises lors de l'enclenchement de la fonction respective. Les valeurs de consigne sélectionnées peuvent être modifiées. Après une interruption de courant, il s'agit de redémarrer les deux fonctions. La limite supérieure de la vitesse ne peut être réglée ou modifiée que sous le mode de fonctionnement **A**. Le mode de fonctionnement **A** peut être reconnu par le fait qu'aucune étoile n'est indiquée sur la barre des menus de la minuterie.

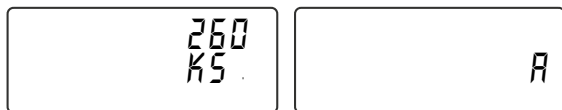
Après une interruption de courant, l'appareil ne redémarre pas automatiquement sous le mode de fonctionnement **A**.

Après la sélection du mode de fonctionnement et la mise en marche de l'appareil, le déroulement suivant est affiché sur le display.

a.) Tous les éléments d'affichage des affichages digitaux sont activés pendant environ 2 secondes.



b.) Affichage du type d'appareil (affichage de gauche) et du mode de fonctionnement (affichage de droit) pendant environ 2 secondes.

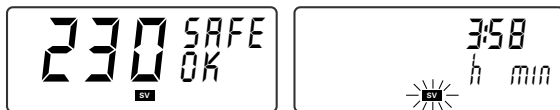


c.) Ensuite apparaît sur le display de gauche la limite supérieure de vitesse réglée (ou mémorisée) de l'agitateur-secoueur, avec **SAFE**, l'unité 1/mn et **[SV]** clignotant pendant environ 2 secondes. Tant que l'affichage **[SV]** clignote, il est possible de modifier la limite supérieure

de la vitesse en enfonçant et en tournant simultanément le bouton de réglage gauche.



d.) Lorsque la limite supérieure de la vitesse est fixée, l'unité **1/min** passe à **OK** dans l'affichage gauche. Dans l'affichage droite, la nouvelle durée de consigne nouvellement réglée ou mémorisée (p.ex. **3:58**) apparaît avec l'indication **h min** et **[SV]** clignotant.



e.) Ensuite, la vitesse de consigne mémorisée ou nouvellement réglée (p.ex. **130**) apparaît dans l'affichage gauche avec l'unité **1/min** et **[SV]** clignotant.



f.) En actionnant le bouton de réglage de gauche ou de droite, il est possible d'utiliser l'agitateur-secoueur avec les valeurs de mémorisées ou nouvellement réglées. Les valeurs réelles de vitesse et de minuterie sont alors indiquées en grand sur le display. La valeur réelle du réglage de la minuterie doit à partir de ce moment être comprise comme étant la durée restante de l'agitation. Si la durée restante est arrivée à zéro, l'agitateur-secoueur interrompt son mouvement.



Mode de fonctionnement B:

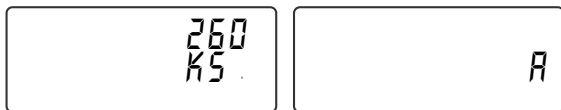
Lors de la mise en marche de l'appareil, les valeurs de consigne pour la vitesse et la minuterie, réglées avant l'arrêt (commutateur principal sur ARRÊT), sont reprises. La limite supérieure de vitesse réglée est reprise lors de la sélection de ce mode de fonctionnement à partir du mode de fonctionnement A et ne peut pas être modifiée. Lors de la mise en marche au moyen du commutateur principal, un B pour le mode de fonctionnement B ainsi qu'une * sont affichés sur le display de droite. Après une interruption de courant, l'appareil ne redémarre pas automatiquement en mode de fonctionnement B.

Après la sélection du mode de fonctionnement et la mise en marche de l'appareil, le déroulement suivant est affiché sur le display.

a.) Tous les éléments d'affichage des affichages digitaux sont activés pendant environ 2 seconds.

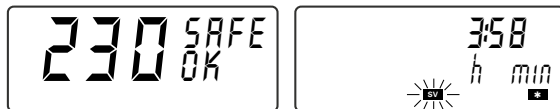


b.) Affichage du type d'appareil (affichage de gauche) et du mode de fonctionnement (affichage de droite) pendant environ 2 secondes.



c.) Ensuite apparaît sur le display de gauche la limite supérieure de vitesse réglée (ou mémorisée) du mode de fonctionnement A avec SAFE et OK pendant environ 2 secondes. La limite supérieure de vitesse affichée ne peut pas être modifiée. Sur le display de droite apparaît la

durée de consigne nouvellement réglée (p.ex. 3:58) avec l'indication h min et SV clignotant. Grâce à l'étoile * sur le display de la minuterie, l'utilisateur reconnaît que le mode de fonctionnement B est actif.



d.) Ensuite, la vitesse de consigne mémorisée ou nouvellement réglée (p.ex. 130) apparaît dans l'affichage gauche avec l'unité l/min et SV clignotant.




e.) En actionnant le bouton de réglage de gauche ou de droite, il est possible d'utiliser l'agitateur-secoueur. Les valeurs réelles de vitesse et de minuterie sont alors indiquées en grand sur le display. En outre, le display indique le texte PV à la place de SV. La valeur réelle du réglage de la minuterie doit à partir de ce moment être comprise comme étant la durée restante de l'agitation. Si la durée restante est arrivée à zéro, l'agitateur-secoueur interrompt son mouvement.



Mode de fonctionnement C:

Lors de la sélection de ce mode de fonctionnement, la limite supérieure de vitesse réglée est reprise du mode de fonctionnement A et ne peut pas être modifiée. Les valeurs de consigne pour la vitesse et la minuterie, réglées sous le mode de fonctionnement A ou B, sont reprises et ne peuvent pas être modifiées. Lors de la mise en marche



avec le commutateur principal, un **C** pour le mode de fonctionnement **C** et une  clignotante sont affichés sur le display.



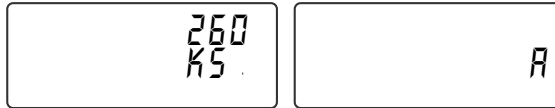
Après une interruption de courant, l'appareil redémarre automatiquement sous le mode de fonctionnement **C**.


Après la sélection du mode de fonctionnement et la mise en marche de l'appareil, le déroulement suivant est affiché sur le display.

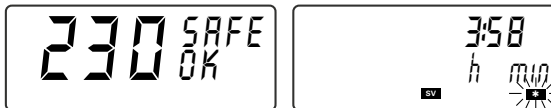
a.) Tous les éléments d'affichage des affichages digitaux sont activés pendant environ 2 secondes.




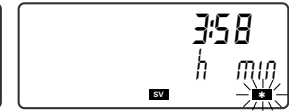
b.) Affichage du type d'appareil (affichage de gauche) et du mode de fonctionnement (affichage de droite) pendant environ 2 secondes.



c.) Ensuite apparaît sur le display de droite la durée de consigne mémorisée (p.ex. **3:58**) avec l'indication **h min** et . Sur le display de gauche est affichée la limite supérieure de vitesse réglée (ou mémorisée), reprise du mode de fonctionnement **A**, avec **SAFE** et **OK**, pendant environ 2 secondes. La limite supérieure de vitesse affichée ne peut pas être modifiée en enfonçant ou en tournant le bouton de réglage.



d.) Ensuite, la vitesse de consigne mémorisée (p.ex. **130**), reprise du mode de fonctionnement **A** ou **B**, apparaît dans l'affichage gauche avec l'unité **1/min** et .



e.) En actionnant le bouton de réglage de gauche ou de droite, il est possible d'utiliser l'agitateur-secoueur. Les valeurs réelles de vitesse et de minuterie sont alors indiquées en grand sur le display. En outre, le display indique le texte **PV** à la place de **SV**.

La valeur réelle du réglage de la minuterie doit à partir de ce moment être comprise comme étant la durée restante de l'agitation. Si la durée restante est arrivée à zéro, l'agitateur-secoueur interrompt son mouvement.



Commutation entre les modes de fonctionnement:

Pour commuter les modes de fonctionnement, les actions suivantes sont nécessaires:

- Eteindre l'appareil au moyen de commutateur principal
- Maintenir les deux boutons de réglage enfoncés et mettre en marche l'appareil au moyen du commutateur principal. Après environ 1 seconde, vous pouvez relâcher les boutons de réglage.
- Il n'est pas possible de commuter indistinctement entre les modes de fonctionnement **A**, **B** et **C**. En effet, il est uniquement possible de commuter en commençant une des deux actions précédentes. **A** - Action a.) + b.) > **B** - Action a.) + b.) > **C** - Schritt a.) + b.) > **A** - Schritt a.) + b.) >

Commutation entre les modes de fonctionnement:

Pour commuter les modes de fonctionnement, les actions suivantes sont nécessaires:

- Eteindre l'appareil au moyen de commutateur principal
- Maintenir les deux boutons de réglage enfoncés et mettre

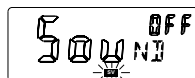
en marche l'appareil au moyen du commutateur principal.
Après environ 1 seconde, vous pouvez relâcher les boutons de réglage.

- c.) Il n'est pas possible de commuter indistinctement entre les modes de fonctionnement **A**, **B** et **C**. En effet, il est uniquement possible de commuter en recommençant une des deux actions précédentes. **A** - Action a.) + b.) > **B** - Action a.) + b.) > **C** - Schritt a.) + b.) > **A** - Schritt a.) + b.) >

Réglage du signal acoustique de la minuterie

Pour activer ou désactiver le signal acoustique de la minuterie, les actions suivantes sont requises:

- a.) Eteindre l'appareil au moyen du commutateur principal.
b.) Maintenir le bouton de réglage de droite enfoncé et mettre en marche l'appareil au moyen du commutateur principal. Relâcher le bouton de réglage après environ 5 secondes.
- c.) En actionnant le bouton de réglage de droite, il est possible d'activer (**SOUND ON**) ou de désactiver (**SOUND OFF**) le signal acoustique de la minuterie.



Remarque: Si le signal de minuterie est activé, l'écoulement de la durée sélectionnée est indiqué au moyen d'une séquence de signaux (3 fois 5 sons brefs, avec un écart d'environ 10 secondes).

Réglage du verrouillage (fonction Lock)



Remarque: Remarque: Tous les appareils avec l'abréviation « NOL » dans le nom du modèle (plaque signalétique) n'ont aucune fonction. Le verrouillage (fonction Lock) de la table vibrante peut être activé/désactivé en fonction du réglage du signal acoustique de la minuterie.

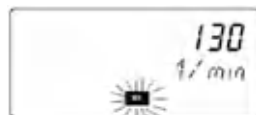
Pour activer ou désactiver le verrouillage, les actions suivantes sont requises:

- a.) Eteindre l'appareil avec le commutateur principal.
b.) Maintenir le bouton de réglage droit enfoncé et mettre l'appareil sous tension avec le commutateur principal. Relâcher le bouton de réglage au bout de 5 secondes env. Après l'exécution de la boucle Sound **On/Off**, il est possible d'activer/de désactiver le verrouillage.
c.) Une pression du bouton de réglage droit permet d'activer (**On**) le verrouillage (fonction Lock) ou de le désactiver (**Off**).

principal.



L'écran à droite affiche le symbole  de la fonction Lock activée. Si le symbole  n'est pas affiché sur cet écran, la fonction de verrouillage de la table vibrante est désactivée.



ATTENTION!

Après une panne de courant, la table vibrante déverrouillée (mobile) effectue des mouvements circulaires jusqu'à ce que le verrouillage redevienne actif.



Réglage de la durée de l'agitation

Version „Basic“

La durée requise pour l'agitation est réglée au moyen du bouton de réglage de droite. Lors du réglage de la durée de l'agitation, il s'agit de distinguer entre le mode continu et le mode avec minuterie. En cas de sélection du mode continu (DEL On allumée), l'agitateur-secoueur peut exécuter son mouvement aussi longtemps que nécessaire, à une vitesse pré-réglée.

En cas de sélection du mode minuterie, l'agitation peut durer 50 mn au maximum. La durée sélectionnée est affichée par la ligne DEL. La DEL clignotante indique la durée restante actuelle.

Après extinction de toutes les DEL en mode minuterie, l'appareil passe en mode Off et l'agitation s'arrête.

Remarque: La durée actuellement sélectionnée peut à tout moment être modifiée. Si réglage de la minuterie sur la droite dépasse les 50 mn, la barre DEL du mode On (mode continu) s'allume.

Si l'on continue de maintenir le bouton de réglage contre sa butée de droite, l'appareil passe d'abord en mode Off (arrêt) puis en mode minuterie. Il en va de même dans le sens inverse, lorsque le bouton de réglage de droite est maintenu pendant un laps de temps prolongé contre sa de gauche.

Après une interruption de courant, la durée sélectionnée (mode minuterie ou mode continu) est effacée et l'appareil passe en mode Off (arrêt).

Version „Control“

La durée requise pour l'agitation est réglée limite supérieure au moyen du bouton de réglage de droite et affichée sur



Mode minuterie - mode de fonctionnement A



Mode continu - mode de fonctionnement A

le display de droite. Si la durée de consigne (max. 9h59mn)



Affichage après une interruption de courant - mode de fonctionnement A

est sélectionnée sur le display de droite ou mémorisée à partir d'agitations précédentes, il est possible moyennant sélection d'une vitesse de consigne au moyen du bouton de réglage de gauche, d'activer ou de terminer l'agitation. En actionnant le bouton de réglage de droite, vous quittez le mode minuterie et l'agitation est arrêtée.



ATTENTION! Après une interruption de courant, l'appareil ne redémarre pas automatiquement sous le mode de fonctionnement **A** et **B**. Après une interruption de courant, l'appareil redémarre automatiquement sous le mode de fonctionnement **C**.

Réglage de la vitesse de consigne

Version „Basic“

La vitesse (HS max. 300 1/mn et KS max. 500 1/mn) peut être réglée en tournant le bouton de réglage de gauche. A cet effet, il s'agit de veiller à ce que l'agitateur-secoueur ne démarre que lorsque le mode continu ou la minuterie est active. Ceci signifie pour l'utilisateur, qu'il peut sélectionner en mode Off la vitesse qu'il nécessite pour le mode continu pour plusieurs agitations en mode minuterie.

REMARQUE: Après une interruption de courant, la durée sélectionnée est effacée et l'appareil passe en mode Off (arrêt). La vitesse sélectionnée est maintenue.

Version „Control“

La vitesse de consigne et la limite supérieure de vitesse (HS max. 300 1/min et KS



Mode minuterie - mode de fonctionnement A

max. 500 1/min) nécessaires pour l'agitation, sont réglées au moyen du bouton de réglage de gauche et affichées sur le display de gauche.



Mode continu - mode de fonctionnement A



Affichage après une interruption de courant - mode de fonctionnement A

Si sous le mode continu une durée de consigne est sélectionnée sur le display de droite ou mémorisée à partir d'agitations précédentes, il est possible de continuer l'agitation en mode minuterie en enfonçant le bouton de réglage de droite.

L'agitation peut être arrêtée en enfonçant le bouton de réglage de gauche ou de droite.



ATTENTION! Après une interruption de courant, l'appareil ne redémarre pas automatiquement sous le mode de fonctionnement **A** et **B**. Après une interruption de courant, l'appareil redémarre automatiquement sous le mode de fonctionnement **C**.

Supports

Les supports conseillés par **IKA** doivent être bien fixés sur la table d'agitation, afin d'assurer un fonctionnement sûr. En outre, les plages de poids et de vitesse (zone hachurée) représentées dans les diagrammes ne doivent pas être dépassées.

AS 260.1 Support universel

Adaptation à toute forme de récipient grâce à des rouleaux de fixation coulissants réglables en continu.

Le support universel comprend:

AS 1.60	Support de base	1x	Dimension lxhxp
AS 1.5	Vis de fixation	8x	en mm

AS 1.61 Rouleau de fixation coulissant 4x 425 x 135 x 334

ATTENTION ! Le support de base du support universel est fixé à la table d'agitation au moyen de quatre vis de serrage latérales.

AS 260.2 Support à pinces

Grâce à ses nombreux accessoires (AS2.1, AS2.2, AS2.3, AS2.4 et AS2.5), le support à pinces convient pour traiter p.ex. des ballons ronds, des ballons gradués et des fioles d'Erlenmeyer.

Équipement conseillé / maximal

AS 2.1	Support à pinces	12 / 12	Dimension lxhxp
AS 2.2	Support à pinces	8 / 9	en mm
AS 2.3	Support à pinces	5 / 8	330 x 24 x 334
AS 2.4	Support à pinces	4 / 4	
AS 2.5	Support à pinces	2 / 4	

ATTENTION ! Le support à pinces est fixé à la table d'agitation au moyen de quatre vis de serrage latérales.

AS 260.3 Support à cuvettes

Pour une agitation en douceur à faible vitesse, p.ex. pour des boîtes de Petri ou des flacons de culture. Le support à cuvette est équipé d'un film antidérapant, qui évite le déplacement des cuvettes durant l'agitation.

Dimension lxhxp
en mm
410 x 33 x 370

ATTENTION! Le support à cuvette est fixé à la table d'agitation au moyen de quatre vis de serrage latérales.

AS 260.5 Support pour ampoules à décanter

Pour l'agitation intensive de ampoules à décanter.

Équipement maximal:	Dimension lxhxp
6 ampoules de 50 ml	en mm
5 ampoules de 100 ml	334 x 145 x 425
3 ampoules de 250 ml	
3 ampoules de 500 ml	

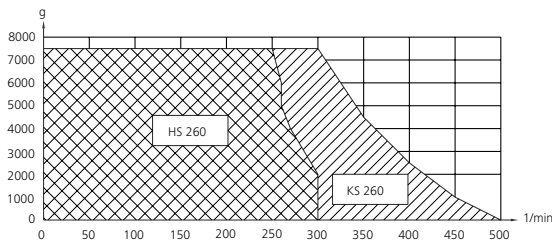
ATTENTION! Le support pour ampoules à décanter est fixé à la table d'agitation au moyen de quatre vis de serrage latérales.

Poids de charge (charge utile)

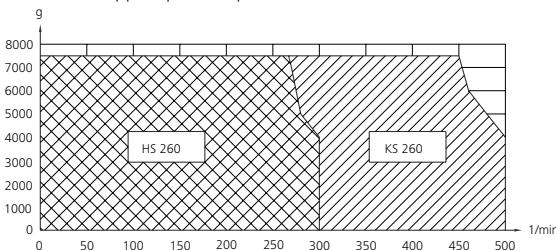
L'agitateur-remueur ne doit être utilisé que dans les limites de la plage de poids utile et de vitesse (voir diagramme-zone hachurée), afin d'assurer un fonctionnement sûr. Veillez à ce que la surface de support sur laquelle l'agitateur-remueur est posé, soit propre et plane. Sinon, le volume utile représenté dans le diagramme (zone hachurée) ne peut pas être utilisé durant l'agitation.

Si l'agitateur-remueur est vissé avec son environnement (c.-à-d. monté dans une installation), des forces dynamiques peuvent apparaître durant le service en cas de chargement et de centre d'inertie défavorables. Celles-ci peuvent transmettre des vibrations à l'environnement ou susciter des oscillations incontrôlables de la table. Si l'appareil présente une marche irrégulière, réduisez toujours la vitesse de rotation

AS 260.1 Support universel



AS 260.5 Support pour ampoules à décanter



jusqu'à ce que la marche redevienne régulière.

Si vous placez un seul récipient sur la table, mettez-le au milieu ; si vous en utilisez plusieurs, répartissez-les sur de façon homogène. Fixez ces récipients correctement.

Message de panne (Error codes)

Message de panne Basic:

ATTENTION! En cas de message de panne, un signal d'alarme acoustique retentit et le témoin lumineux rouge Off du champ d'affichages'allume. Essayez d'abord de continuer l'utilisation en éteignant puis en rallumant l'appareil. Si une panne ne devait pas trouver de solution même après une pause prolongée, veuillez vous adresser à notre service après-vente. Veuillez absolument nous indiquer le code de panne affiché. Ceci facilitera l'identification de la panne et permettra un premier verdict.

Message de panne	Panne	Origine de panne
DEL Off (rouge) clignote1x / 2 sec de pause	Le potentiomètre pour le réglage de vitesse ne donne pas de valeur de consigne	-Modification trop rapide de la vitesse de consigne -Panne interne à l'appareil
DEL Off (rouge) clignote2x / 2 sec de pause	Dépassement de la température moteur admissible	-Dépassement du poids de charge admissible -Dépassement de la température ambiante admissible
	Le moteur bloque	-Mouvement de levée de la table d'agitation gênée par une influence extérieure
	Absence de signal de la fourchette du capteur	-Panne interne à l'appareil
DEL Off (rouge) clignote3x / 2 sec de pause	Dépassement de la vitesse maximale réglable de l'appareil	-Résonance du montage d'essai

DEL Off (rouge) clignote 4x / 2 sec de pause	L'arrêt moteur pour la routine de mise en marche de l'appareil (contrôle de sécurité) n'est pas assuré	-Lors de la mise en marche de l'appareil, il faut que le moteur n'exécute plus de mouvement rotatif
DEL Off (rouge) clignote 5x / 2 sec de pause	Le relais de sécurité ne peut pas être amorcé	-Panne interne à l'appareil
DEL Off (rouge) clignote 6x / 2 sec de pause	Le commutateur pour la fonction TIME ne donne pas de valeur de consigne	-Panne interne à l'appareil
DEL Off (rouge) clignote 7x / 2 sec de pause	Problème d'alimentation électrique	-L'appareil fonctionne en sous- ou surtension. (Pour la plage de tension admissible voir données techniques)
DEL Off (rouge) clignote 8x / 2 sec de pause	Triac non amorçable	-Panne interne à l'appareil

Message de panne Control:

ATTENTION! En cas de message de panne, un signal d'alarme acoustique retentit et le témoin lumineux rouge Off du champ d'affichage s'allume. Essayez d'abord de continuer l'utilisation en éteignant puis en rallumant l'appareil. Si une panne ne devait pas trouver de solution même après une pause prolongée, veuillez vous adresser à notre service après-vente. Veuillez absolument nous indiquer le code de panne affiché. Ceci facilitera l'identification de la panne et permettra un premier verdict.

Message de panne	Panne	Origine de la panne
Er 2	En mode remote, avec fonction watchdog active en mode 1, pas de communication entre PC et agitateur-remueur	-Interface non enfiché -PC n'envoie pas de données dans le délai watchdog fixé

Er 3	Température intérieure de l'appareil trop élevée	-Dépassement de la température ambiante admissible
Er 4	Blocage du moteur ou surcharge. Problème avec le signal de la fourchette du capteur	-Table d'agitation gênée dans mouvement de levée -Panne interne à l'appareil
Er 9	Erreur d'extraction des valeurs enregistrées	-Logique BLP
Er 41	Triac défectueux	-Panne interne à l'appareil
Er 42	Relais de sécurité défectueux	-Panne interne à l'appareil
WD	En mode remote, avec fonction watchdog active en mode 2, pas de communication entre PC et agitateur-remueur	-Interface non enfiché -PC n'envoie pas de données dans le délai watchdog fixé

Interface et sorties

(Uniquement version HS/KS 260 control)

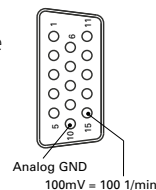
L'appareil HS/KS 260 control est équipé à l'arrière d'une prise SUB-D à 15 pôles. Durant le fonctionnement, les pins supportent des signaux analogiques et sériels.

Sortie analogique

Des valeurs de tension pour les grandeur mesurée vitesse demande aux goupilles analogues.

(10) GND analogique

(15) Valeur mesurée (vitesse) 100mVDC / 100 1/min



Interface sérielle RS 232 C

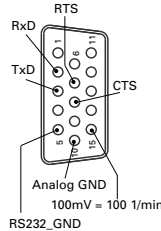
La capacité sérielle de la prise peut être utilisée pour commander l'appareil de manière externe, au moyen d'un PC et de logiciels d'application appropriés.

Configuration de l'interface série RS 232 C

• La fonction de la ligne d'interface entre l'appareil de laboratoire et le système d'automatisation est constituée par une sélection de signaux spécifiés dans la norme EIA RS232C, conformément à DIN 66020 1^{re} partie. L'occupation des signaux est indiquée dans l'illustration.

• Pour les caractéristiques électroniques des interfaces et l'attribution des états de signaux, la norme RS 232 C, conformément à DIN 66259 1^{re} partie, est d'application.

- Procédure de transmission : Transmission de caractères asynchrone en mode start-stop.
- Mode de transmission: duplex intégral
- Format de signaux: Ecriture des caractères conformément au format de données sous DIN 66022 pour mode start-stop. 1 bit start; 7 bits de caractère; 1 bit de parité (grade=Even); 1 bit stop.
- Vitesse de transmission: 9600 bit/s
- Contrôle du flux de données: par établissement de liaison du type Hand-shaking RTS/CTS
- RTS: (Broche 7) LOW (Tension positive)
/ le PC peut émettre
- RTS: (Broche 7) HIGH (Tension négative)
/ le PC ne peut pas émettre
- CTS: (Broche 8) LOW (Tension positive)
/ le PC est prêt à recevoir
- CTS: (Broche 8) HIGH (Tension négative)
/ PC n'est pas prêt à recevoir
- Méthode d'accès: La transmission des données entre l'appareil de laboratoire et l'ordinateur n'a lieu que sur demande de l'ordinateur.



Syntaxe d'instructions

La structure des instructions se présente sous la forme suivante:

- Les instructions sont généralement transmises par l'ordinateur (Maître) à l'appareil de laboratoire (Esclave).
- L'appareil de laboratoire transmet exclusivement sur demande de l'ordinateur. Les messages d'erreur eux-mêmes ne peuvent pas être spontanément émis par

l'appareil de laboratoire à l'ordinateur (système d'automatisation).

- Les instructions et les paramètres, ainsi que les paramètres successifs, sont séparés par au moins un caractère espace (Code: hex 0x20).
- Chaque instruction, y compris les paramètres et les données, et chaque réponse s'achève par CR LF (Code: hex 0x0D und 0x0A) et compte au maximum 80 caractères.
- Les décimales présentes dans un nombre à virgule flottante sont séparées par un point (Code: hex 0x2E).

Les dispositions ci-dessus sont, dans une large mesure, conformes aux recommandations du groupe de travail NAMUR (Recommandations, de NAMUR relatives à la réalisation des connexions électriques mâle-femelle destinées à la transmission de signaux analogiques et numériques à des équipements de commande et de contrôle des procédés de laboratoire. (Rev. 1.1).

Aperçu des instructions NAMUR (Uniquement version HS/KS 260 control)

Abréviations employées:

X,y = paramètre de numérotation (nombre entier)

M = variable, nombre entier

n = variable, nombre à virgule flottante

X = 4 vitesse de rotation

X = 6 la limite supérieure de vitesse, (vitesse de rotation „SAFE“)

Instructions NAMUR		Fonction	Indication supplém.
IN_PV_X	X=4	Lecture de la valeur réelle	
OUT_SP_Xn	X=4	Sélectionner la valeur réelle n sans dépasser la limite supérieure réglée de la vitesse de rotation	
IN_SP_X	X=4; 6	Lecture de la vitesse réelle sélectionnée	
START_X	X=4	Activation de la fonction (à distance) de l'appareil	Remote
STOP_X	X=4	Désactivation de la fonction de l'appareil. La variable déterminée par OUT_SP_X est maintenue. Contient l'instruction RMP_STOP	Remote
RESET		Désactivation de la fonction de l'appareil	

STATUS		<p>Edition de l'état</p> <p>1*: Mode de fonctionnement A</p> <p>2*: Mode de fonctionnement B</p> <p>3*: Mode de fonctionnement C</p> <p>*0: Exploitation manuelle sans incident</p> <p>*1: Exploitation automatique Start (sans incident)</p> <p>*2: Exploitation automatique Stop (sans incident)</p> <p><0: Code d'erreur: (-1)</p> <ul style="list-style-type: none"> - 2: Er2/WD - 3: Er3 - 4: Er4 - 9: Er9 -41: Er41 -42: Er42 -83: erreur de parité -84: parité inconnue -85: séquence d'instructions erronée -86: valeur théorique non valide -87: mémoire disponible insuffisante 	
RMP_IN_X	X=4	Lecture du numéro actuel du segment rampe. Si fonction	
RMP_IN_X_y	X=4	rampe non activée: 0 Lecture de valeur finale et de la durée de segment rampe relatives (hh:mm:ss) au segment rampe y.	
RMP_OUT_y n hh:mm:ss	X=4	Sélection de la valeur finale (n) et de la durée de segment rampe (hh:mm:ss) relatives au segment rampe y	
RMP_START_X	X=4	Activation de la fonction rampe à compter du segment rampe n°1.	

RMP_STOP_X	X=4	(Possible uniquement après START_X. antérieure. N'est pas nécessaire après RMP_STOP_X et START_X. Désactivation de la fonction rampe. Valeur théorique =0 (Mode rampe maintenu, c.a.d. que le mode rampe peut être relancé par RMP_START_X.	
RMP_PAUSE_X	X=4	Arrêt de la fonction rampe. Rigeage de la valeur théorique actuelle et de la durée actuelle du segment rampe.	
RMP_CONT_X	X=4	Poursuite de la fonction rampe (après RMP_PAUSE_X) antérieur.	
RMP_RESET_X		Désactivation des fonctions rampe et effacement de tous les segments rampe prédéfinis	
RMP_LOOP_SET_X	X=4	Positionnement des rampes dans une boucle.	
RMP_LOOP_RESET_X	X=4	Remise à zéro des rampes d'une boucle	
IN_TYPE		Demande du type de l'appareil de laboratoire	
IN_NAME		Demande de la designation	
OUT_NAME name		Edition de la désignation. (6 caractères max., par default: ICA_S_)	
OUT_WD1@m		Mode watchdog1: En cas de résultat WD1, alors l'agitation est arrêtée et Er2 est affiché. Réglage de la durée watchdog sur m (10..1800) sec, avec écho de la durée watchdog. Cette commande démarre la fonction watchdog et doit toujours être envoyée pendant la période watchdog impartie.	
OUT_WD2@m		Mode watchdog2: En cas de résultat WD2, alors la vitesse de con-	



	<p>signe passe à la vitesse de consigne de sécurité WD. L'alarme WD est affichée.</p> <p>Le résultat WD2 peut être remis à zéro au moyen de OUT_WD2@0.</p> <p>Réglage de la durée watchdog sur m (10...18000) sec, avec écho de la durée watchdog. Cette commande démarre la fonction watchdog et doit toujours être envoyée pendant la période watchdog impartie.</p>	
OUT_SP_42@n	Réglage de la vitesse de consigne WD au moyen de l'écho de la valeur sélectionnées.	

Communication entre l'appareil de laboratoire et PC

(Uniquement version HS/KS 260 control)

PC 5.1 Adapteur Commande IKA

L'adapteur sépare les signaux analogiques des signaux numériques. Les signaux analogiques de sortie sont transmis par un connecteur à 7 pôles, conforme à la recommandation NAMUR, les signaux série par un connecteur Sub-D à 9 pôles (RS 232 C).

Câble PC 1.5

Ce câble est utilisé pour la liaison du connecteur 15 pôles à un PC (fiche à 25 pôles).

Câble PC 2.1

Ce câble est utilisé pour la liaison du connecteur 9 pôles à une PC.

Adapteur PC 1.2

Cet adapteur est nécessaire à la liaison du connecteur 9 pôles à une interface série à 8 connexions (connecteur à 25 pôles).

Câble AK 2.1

Ce câble sert à relier le connecteur 7 pôles à un appareil enregistreur (fiche banane de 4 mm).

Câble AK 2.2

Ce câble est cert à relier le connecteur 15 pôles à un appareil enregistreur (fiche banane de 4 mm).

Protection du moteur; consignes de sécurité

L'appareil est automatiquement coupé par un circuit de sécurité en cas de blocage ou de surcharge du moteur. Le témoin s'allume. Réduisez le poids de charge pour résoudre le problème. Laissez également refroidir l'appareil.

Celui-ci doit alors être arrêté puis remis en route.

Grâce à un circuit de sécurité, le moteur est immédiatement arrêté de manière constante en cas de panne. Une panne est indiquée dans le cas de la version Basic au moyen de l'allumage et du clignotement du témoin lumineux rouge Off et, dans le cas de la version Control, par un message de panne sur le display de l'affichage de la vitesse (voir chapitre „Messages de panne“).

Entretien et nettoyage

Le fonctionnement de les HS/KS 260 basic et HS/KS 260 control ne nécessite pas d'entretien. Il est simplement soumis au vieillissement naturel des pièces et à leur taux de défaillances statistique.

Lors de la commande de pièces de rechange, veuillez indiquer le numéro de fabrication figurant sur la plaque d'identification, le type de l'appareil et la désignation de la pièce de rechange.

Ne nettoyer les appareils IKA qu'avec les produits de nettoyage autorisés par IKA. Nettoyage de :

substances colorantes	avec isopropanol
substances de construction	eau + tensioactif / isopropanol
cosmétiques	eau + tensioactif / isopropa
produits alimentaires	eau + tensioactif
combustible	eau + tensioactif

Pour les substances non citées ici, contacter IKA. Veiller à porter des gants pour le nettoyage. Ne pas placer les appareils électriques dans le produit de nettoyage.

Avant d'employer une méthode de nettoyage ou décontamination autre que celle conseillée par le constructeur, l'utilisateur est tenu de s'informer auprès du constructeur que la méthode prévue ne détruit pas l'appareil.

Réparation:

N'envoyer pour réparation que des appareils nettoyés et exempts de substances toxiques.

Utiliser pour cela le formulaire « **Certificat de régularité** » fourni par **IKA** ou imprimer le formulaire téléchargeable sur le site Web d'**IKA**: **www.ika.com**.

Si une réparation est nécessaire, expédier l'appareil dans son emballage d'origine. Les emballages de stockage ne sont pas suffisants pour les réexpéditions. Utiliser en plus un emballage de transport adapté.

Accessoires

- AS 260.1** Support universel
- AS 260.2** Support à pinces
- AS 260.3** Support à cuvettes
- AS 260.5** Support pour ampoules à décantrer
- STICKMAX** Tapis antidérapant

(Uniquement version HS/KS 260 control)

- PC 5.1** Adapter Commande **IKA**
- PC 1.5** Câble
- PC 2.1** Câble **AK 2.1** Câble
- PC 1.2** Adapteur **AK 2.2** Câble

Caractéristiques techniques

Tension nominale:		VAC	230±10%		
	ou	VAC	115±10%		
Fréquence:		Hz	50/60		
Puissance consommée:		W	45		
Plage de vitesse de rot.:	HS	1/min	0 - 300		

Plage de vitesse de rot.:	KS	1/min	0 - 500
Durée de mise en circuit adm.:	%		100
Température environ adm.:	°C		+5 à +50
Taux d'humidité relatif adm.:	%		80
Type de protection selon DIN 40 050:			IP 21
Classe de protection:			I
Catégorie de surtension:			II
Degré de pollution:			2
Hauteur max. d'utilisation de l'appareil	m		max. 2000
Entraînement:			moteur à induit extérieur réglable
Protection en cas de surcharge:			palpeur de temp. dans bobine du moteur
Fusibles en:	A		2x T1A 250V
Mouvement vibratoire:	mm		KS - Ø10 rotatoire HS - 20 va-et-vient
Charge max.:	kg		7,5
Dimensions: (B x H x T)	mm		360 x 97 x 420
Poids:	kg		8,1 (basic)
	kg		8,8 (control)

HS/KS 260 basic

Réglage de la vitesse de rotation:			analogique (sans intervalles)
Bouton plaque frontale à gauche			10 DEL avec scala à 30 1/min graduel (HS) et à 50 1/min graduel (KS)
Affichage de la vitesse:			
Variation de la vitesse de rotation max.:	%		±10
Réglage de la durée:			trois attitude /
Bouton plaque frontale à droite			Bouton poussoir 10 pas 5 à 50 min en 5 min pas 10 DEL avec scala en 5 min graduel
Affichage de la durée:			
Variation de la durée:	%		±1



HS/KS 260 control

Réglage de la vitesse de rotation:	digital
Bouton plaque frontale à gauche	(1 pas = 10 1/mn)
Affichage de la vitesse:	DEL - Display
Variation de la vitesse de rotation max.:	% ±1
Réglage de la durée:	digital
Bouton plaque frontale à droite	(1 pas = 1 min)
Affichage de la durée:	DEL - Display
Variation de la durée:	% ±1
Interface:	RS 232 C / Analogue

Sous réserve de modifications techniques!

Ersatzteilliste HS / KS 260 basic

Pos.	Bezeichnung	Pos.	Bezeichnung
1	Boden	37	Sicherung
2	Gummifuss	38	BLP - Motor
3	Motor	39	Anschlussklemme P3
5	Exzenter	41	Abdeckung
6	Rillenkugellager	42	Wippschalter
7	Rillenkugellager	43	Anschlussklemme P4
8	Sicherungsring	44	BLP - Anzeige
9	Gewicht	46	Flachbandleiter
12	O - Ring	47	Schutzkappe
13	Bundbuchse	49	Potidrehknopf
14	Schüttelrahmen	50	Federmutter
15	Federstahlblech	51	Arretierung
16	Sicherungsschraube	53	Abdeckung
17	Schwingtisch	54	Frontfolie
19	Leiste	55	Frontschild
20	Kabelhalter	60	Schütteltisch

23	Sechskantmutter	62	Klemmschraube
25	Halterung	63	Kantenschutz
27	Gabellichtschränke	65	BLP - Entstörung
28	Plastite-Schraube	71	Hinweisschild
29	Leiste	72	Rundkabelschelle
32	Sicherungsring	73	Warnschild
35	Gehäuse	74	Kabelbinder
36	Gerätestecker		

Ersatzteilliste HS / KS 260 control

Pos.	Bezeichnung	Pos.	Bezeichnung
1	Boden	36	Gerätestecker
2	Gummifuss	37	Sicherung
3	Motor	38	BLP - Leistung
5	Exzenter	39	Anschlussklemme P3
6	Rillenkugellager	41	BLP - Logik
7	Rillenkugellager	42	Wippschalter
8	Sicherungsring	43	Anschlussklemme P4
9	Gewicht	44	BLP - Anzeige
12	O - Ring	45	Flachbandleiter
13	Bundbuchse	46	Flachbandleiter
14	Schüttelrahmen	47	Schutzkappe
15	Federstahlblech	49	Drehknopf
16	Sicherungsschraube	53	Abdeckung
17	Schwingtisch	54	Frontfolie
19	Leiste	55	Frontschild
20	Kabelhalter	60	Schütteltisch
23	Sechskantmutter	62	Klemmschraube
25	Halterung	63	Kantenschutz
27	Gabellichtschränke	65	BLP - Entstörung
28	Plastite-Schraube	69	Isolierschlauch
29	Leiste	71	Hinweisschild
32	Sicherungsring	72	Rundkabelschelle
35	Gehäuse	73	Warnschild

List of spare parts HS / KS 260 basic

Item.	Designation	Item.	Designation
1	Base	37	Fuse
2	Rubber base	38	PCB - motor
3	Motor	39	Connecting terminal P3
5	Eccentric	41	Covering
6	Groove ball bearing	42	Rocker switch
7	Groove ball bearing	43	Connecting terminal P4
8	Retaining ring	44	PCB - display
9	Wight	46	Flat strip line
12	O - ring	47	Protective cap
13	Bushing	49	Rotary knob poti
14	Shaking frame	50	Spring nut
15	Leaf spring	51	Locking device
16	Locking screw	53	Cover
17	Vibration table	54	Front foil
19	Guide gib	55	Front panel
20	Cable holder	60	Shaking table
23	Hexagonal nut	62	Clamping screw
25	Fixing	63	Edge protection
27	Fork light barrier	65	PCB - Elimination
28	Plastite screw	71	Reference plate
29	Guide gib	72	Round cable clip
32	Retaining ring	73	Danger sign
35	Housing	74	Binding of cable
36	Apparatus plug		

List of spare parts HS / KS 260 control

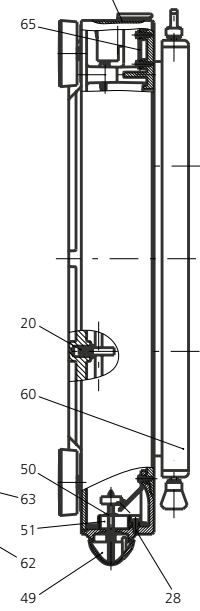
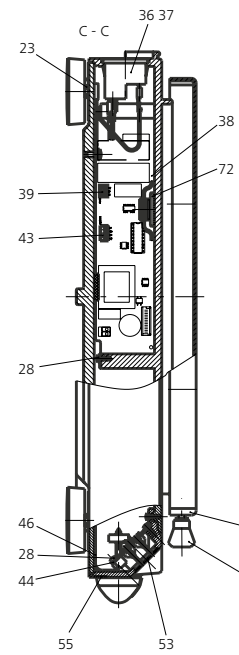
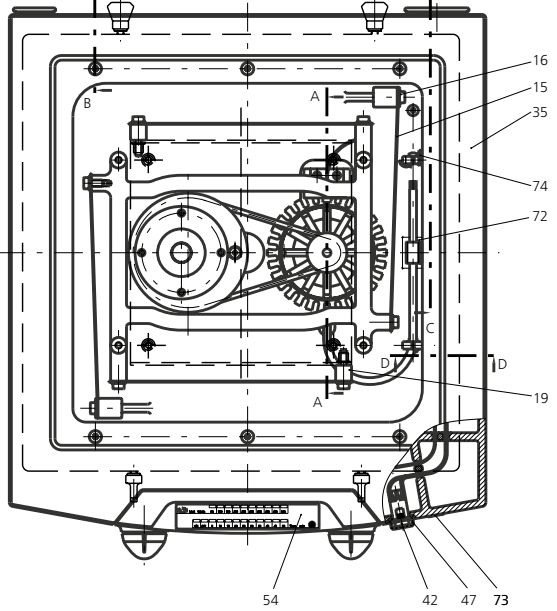
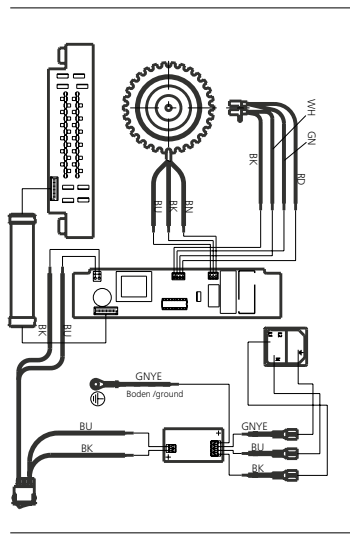
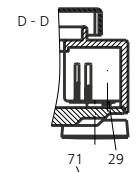
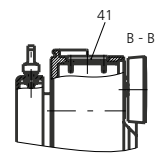
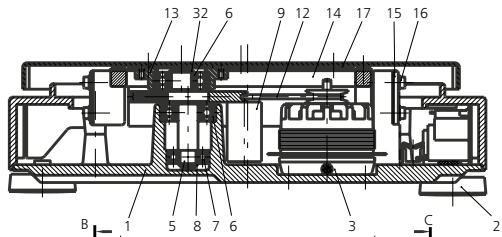
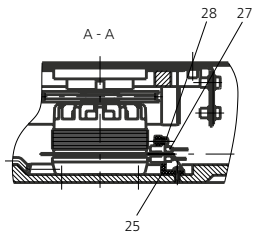
Item.	Designation	Item.	Designation
1	Base	36	Apparatus plug
2	Rubber base	37	Fuse
3	Motor	38	PCB - power
5	Eccentric	39	Connecting terminal P3
6	Groove ball bearing	41	PCB - logic
7	Groove ball bearing	42	Rocker switch
8	Retaining ring	43	Connecting terminal P4
9	Wight	44	PCB - display
12	O - ring	45	Flat strip line
13	Bushing	46	Flat strip line
14	Shaking frame	47	Protective cap
15	Leaf spring	49	Rotary knob poti
16	Locking screw	53	Covering
17	Vibration table	54	Front foil
19	Guide gib	55	Front panel
20	Cable holder	60	Shaking table
23	Hexagonal nut	62	Clamping screw
25	Fixing	63	Edge protection
27	Fork light barrier	65	PCB - Elimination
28	Plastite screw	69	Insulating tube
29	Guide gib	71	Reference plate
32	Retaining ring	72	Round cable clip
35	Housing	73	Danger sign
74	Binding of cable		

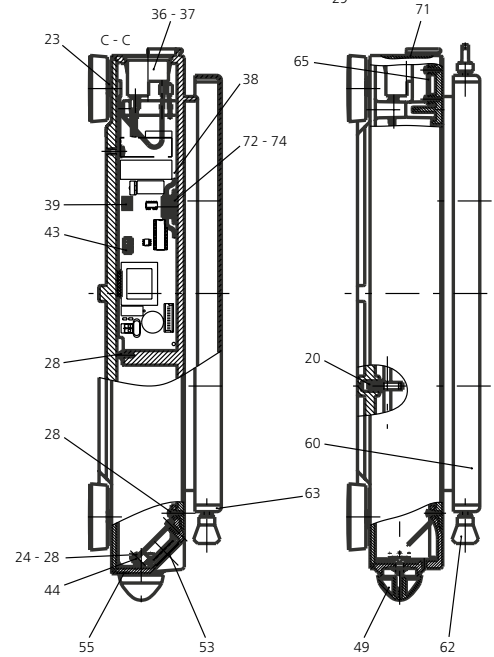
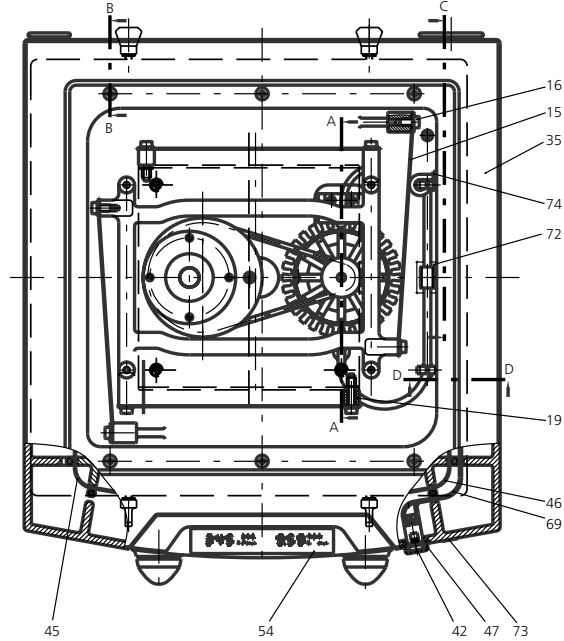
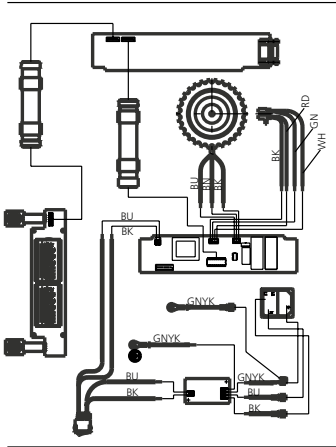
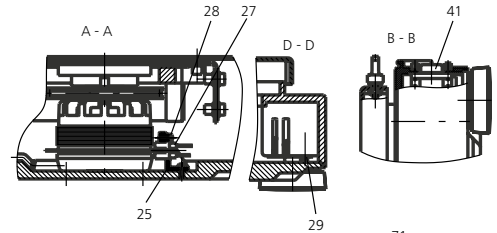
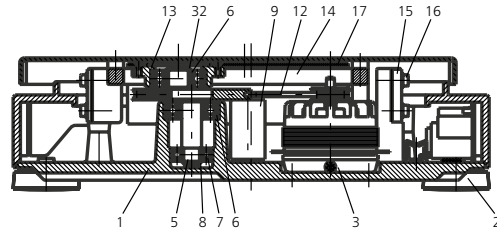
Liste de pièces de rechange HS / KS 260 basic

Pos.	Désignation	Pos.	Désignation
1	Fond	37	Fusible
2	Pied en caoutchouc	38	Circuit imprimé moteur
3	Moteur	39	Borne de connexion P3
5	Excentrique	41	Capot protecteur
6	Roulement à billes rainuré	42	Interrupteur à bascule
7	Roulement à billes rainuré	43	Borne de connexion P4
8	Anneau de sûreté	44	Circuit imprimé affichage
9	Poid	46	Conducteur à ruban
12	Anneau torique	47	Chape de protectione
13	Douille	49	Bouton de réglage du poti
14	Cadre d'agitation	50	Ecrou à ressort
15	Ressort à lames	51	Arrêter
16	Vis de sûreté	53	Capot protecteur
17	Table de la vibration	54	Film frontale
19	Liteau	55	Plaque frontale
20	Porte-câble	60	Table d'agitation
23	Ecrou à pans	62	Vis de serrage
25	Retenue	63	Protection des arêtes
27	Fourchette - barrage photo-électrique	65	Circuit imprimé - antiparasite
28	Vis à Plastite	71	Plaque indicatrice
29	Liteau	72	Attâche de cable
32	Anneau de sûreté	73	Plaque de danger
35	Boîtier	74	Capot protecteur
36	Fiche		

Liste de pièces de rechange HS / KS 260 control

Pos.	Désignation	Pos.	Désignation
1	Fond	36	Fiche
2	Pied en caoutchouc	37	Fusible
3	Moteur	38	Circuit imprimé - exécution
5	Excentrique	39	Borne de connexion P3
6	Roulement à billes rainuré	41	Circuit imprimé - Logique
7	Roulement à billes rainuré	42	Interrupteur à bascule
8	Anneau de sûreté	43	Borne de connexion P4
9	Poid	44	Circuit imprimé affichage
12	Anneau torique	45	Conducteur à ruban
13	Douille	46	Conducteur à ruban
14	Cadre d'agitation	47	Chape de protectione
15	Ressort à lames	49	Bouton de réglage
16	Vis de sûreté	53	Capot protecteur
17	Table de la vibration	54	Film frontale
19	Liteau	55	Plaque frontale
20	Porte-câble	60	Table d'agitation
23	Ecrou à pans	62	Vis de serrage
25	Retenue	63	Protection des arêtes
27	Fourchette - barrage photo-électrique	65	Circuit imprimé - antiparasite
28	Vis à Plastite	69	Tuyau isolante
29	Liteau	71	Plaque indicatrice
32	Anneau de sûreté	72	Attâche de cable
35	Boîtier	73	Plaque de danger





IKA

designed for scientists
