



A-dec 300

설치 안내서

콘텐츠

소개.....	1
체어 설치.....	3
서포트 센터 설치.....	9
보조자용 기구 설치.....	15
딜리버리 시스템 설치.....	22
치과용 라이트 설치.....	34
굴곡 플로어 박스 설치.....	36
원격 플로어 박스 설치.....	38
기구 연결.....	39
타구대 설치.....	61
시트 설치.....	62
시스템 준비 및 조정.....	65
시스템 수평 조정.....	79
터치패드 설정.....	82
시스템 테스트.....	95
타구대 타구와 팔걸이 사이의 올바른 간격 확인.....	96
커버 설치.....	98
부록: 에어 석션 시스템 설치.....	107
규제 정보.....	112



참고 본 안내서에서 안전하고 성공적으로 설치하기 위한 중요 정보는 이 부분처럼 유색으로 표시되어 있습니다.

소개

이 문서에는 A-dec 300의 설치 지침이 있습니다.



주의 커버를 분리하거나 교체할 경우 배선이 손상되지 않도록 주의하십시오. 커버 교체 후 커버가 제대로 끼워졌는지 확인합니다.

시작하기 전에:

- 진료실에서 잔여물을 모두 제거하고 바닥을 깨끗하게 청소합니다.
- 공기 및 물 수동 차단기가 설치되어 있는지 확인합니다.
- 공기 및 물 배관에서 잔여물을 제거합니다.
- 설치 요건에 대해서는 지역의 건물 및 코드 당국에 문의하십시오. 주마다 나라마다 다를 수 있습니다.

설치 시 이 문서에 설명된 모든 부품이 필요하지 않을 수도 있습니다. 시작하기 전에:

1. 어떤 모듈들을 설치할지 결정하십시오.
2. 2페이지의 “권장 공구” 를 확인하여 설치할 모듈의 순서를 참고하십시오.

권장 공구

이 설치에 필요한 공구		
육각 키 세트	드릴	드릴 비트: 3/8인치 나무용, 1/4인치 및 1/2인치 석재용
5/16인치 육각 키 드라이버	대각선 커터	A-dec 실리콘 윤활제
볼 드라이버 세트	니들 노즈 플라이어 및 표준 플라이어	Umbilical 스네이크
조절식 렌치	십자 드라이버	고무 망치
3/4인치 및 9/16인치 소켓 및 래칫	회전 해머 드릴	Sleeve pusher
1/4인치, 1/2인치 및 3/4인치 콤비네이션 렌치	자석식 수평자	전압계
줄자	플라이어	

설치 순서

그림 1은 A-dec 300 설치를 위한 모듈입니다. 번호 순서대로 구성에 필요한 모듈을 설치하십시오.

그림 1. A-dec 300 포장 박스



1 치과용 체어



2 서포트 센터



3 보조자용 기구



참고 각 모듈 박스에는 해당 모듈 설치에 필요한 모든 부품이 포함되어 있습니다.

4



4 딜리버리 시스템

5



5 치과용 라이트

6



6 모니터 장착

체어 설치



참고 포스트 장착 시스템이 있으면 이 섹션을 생략하고 9페이지의 “서포트 센터 설치”를 참조하십시오.

체어 위치 선정

1. 체어를 싸고 있는 모든 물건과 판지를 제거합니다.



참고 모듈 포장을 제거할 때 동봉된 키트와 설명서(A-dec 311 치과용 체어 사용 설명서 등)를 버리지 않게 주의하십시오. 설치 중에는 이들을 곁에 두십시오.

2. 커버 제거
3. 3/4인치 소켓 및 래치를 사용하여 체어를 팔릿에 고정하는 볼트들을 제거합니다.

4. 팔걸이와 체어 프레임 앞부분을 잡습니다. 체어를 들어다 진료실에 놓습니다.



주의 시스템에 굴곡 플로어 박스가 포함되어 있으면 기구와 굴곡 플로어 박스 커버 사이에 충분한 공간이 있어야 전원 공급 장치 커버를 설치할 수 있습니다. 자세한 정보는 36페이지의 “굴곡 플로어 박스 프레임 설치”를 참조하십시오.

5. 포장 끈과 팔걸이 포장을 제거합니다.

이 섹션에서 필요한 공구

3/4인치 및 9/16인치 소켓 및 래치	3/8인치 나무용 드릴 비트 또는 1/4인치 및 1/2인치 석재용 드릴 비트
드릴	3/16인치 육각 키
회전 해머 드릴	3/4인치 콤비네이션 렌치
십자 드라이버	

그림 2. 체어를 놓고

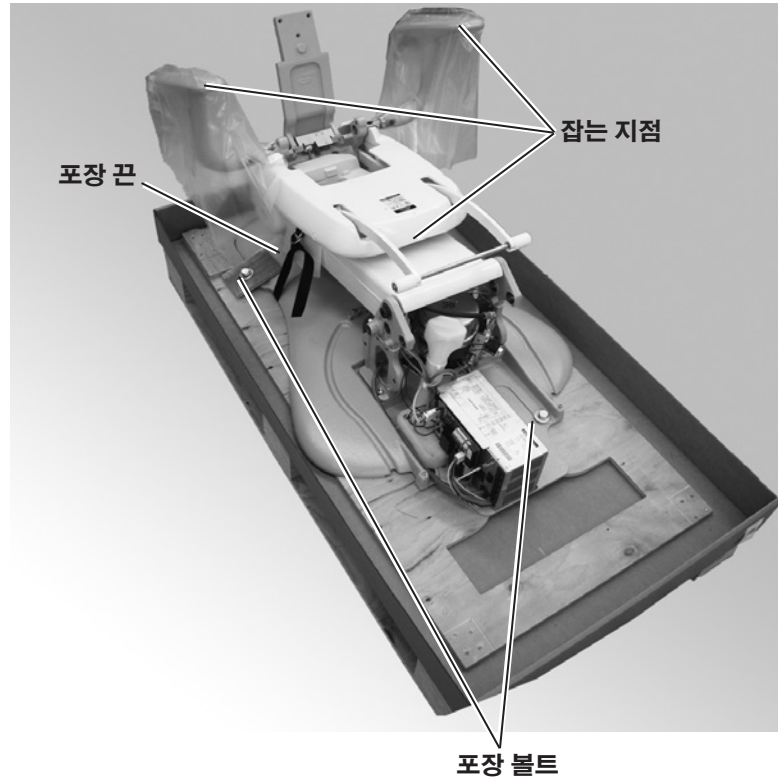
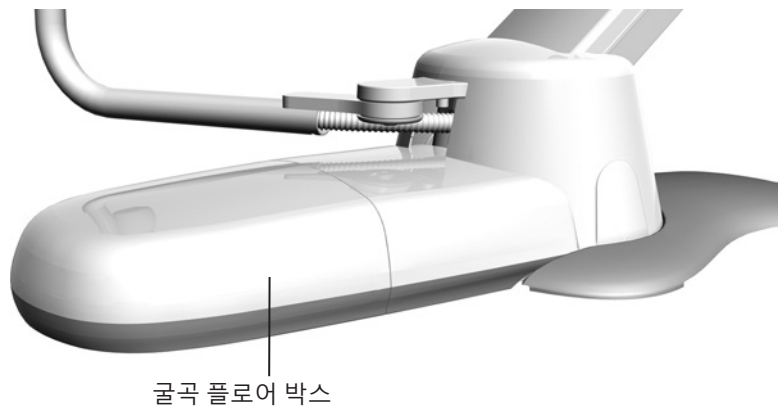


그림 3. 굴곡 플로어 박스



체어 고정

Cleat와 함께 Lag Screw나 석재용 앵커를 사용하여 체어를 바닥에 고정합니다. 바닥 구조에 따라 절차를 선택합니다.



경고 기계적 안정성을 위해 체어를 바닥에 고정하는 과정이 필요합니다. 고정이 바르게 되지 않으면 피해나 큰 부상, 사망 사고가 발생할 수 있습니다.



주의 체어를 고정할 바닥 밧/또는 구조의 재료를 확인하십시오. 바닥재가 82mm(3-1/4인치) 이상 두께가 아니면 바닥 보강에 대해서 허가업자에게 문의하십시오.

콘크리트 바닥에 고정

설치 영역 준비

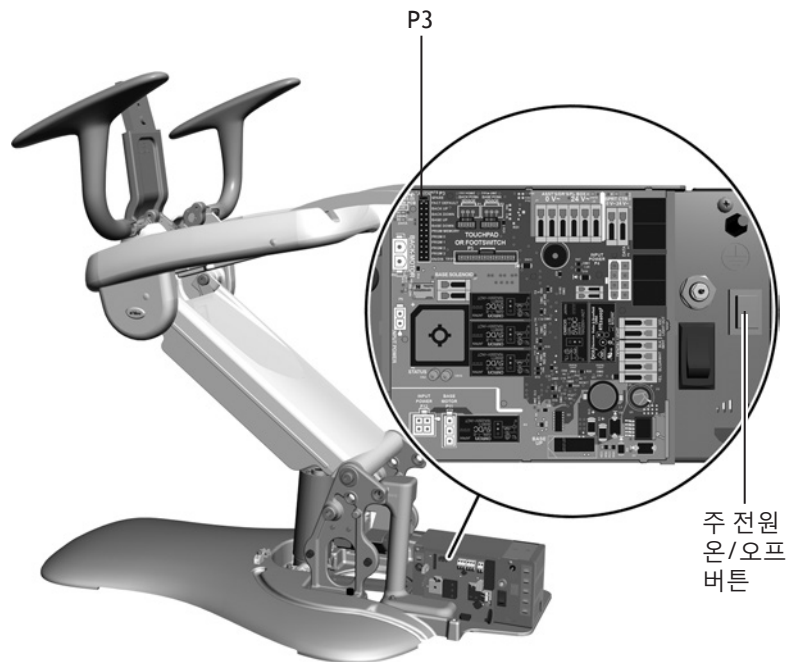
1. 체어 플러그를 콘센트에 꽂고 전원 공급 장치 오른쪽 아래의 주 전원 온/오프 버튼을 눌러 전원을 켭니다.



주의 회로 기관의 전기 부품은 정전기에 민감하므로 주의해서 다루십시오.

2. 체어 회로 기관의 P3 점퍼를 베이스 상승 위치로 이동합니다. 체어가 올라가면 점퍼를 스페어 위치로 되돌립니다.
3. 전원을 끕니다.
4. 체어 플러그를 뽑습니다.

그림 4. 체어 준비

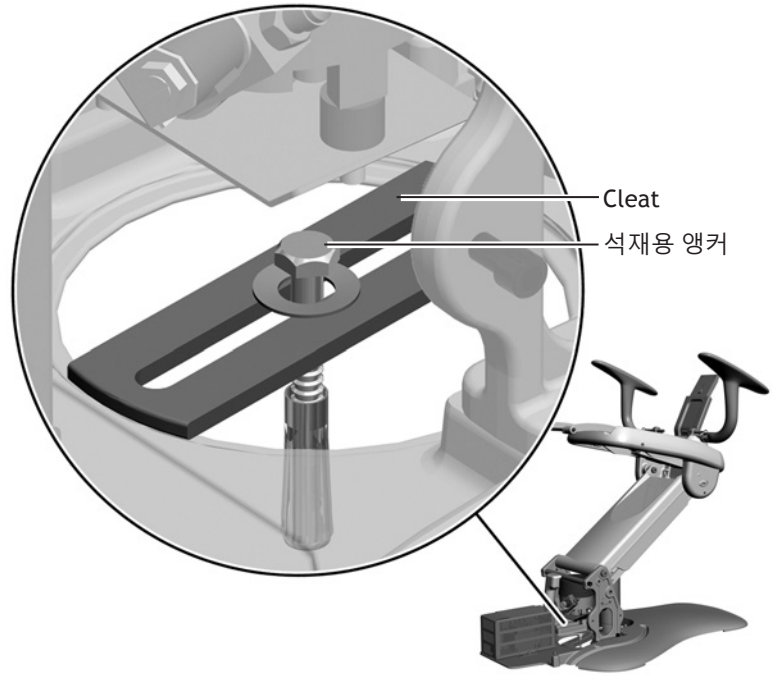


5. 체어 베이스의 큰 원에 cleat를 놓습니다 (그림 5 참조).
6. 석재용 앵커 구멍을 뚫을 위치를 표시하고 체어를 옮깁니다.
7. 1/2인치 비트와 회전 해머를 사용하여 101mm(4인치) 깊이 구멍을 뚫은 다음 잔여물을 제거합니다.

체어 고정

1. 와셔가 바닥에 닿을 때까지 3-1/2인치 석재용 앵커를 구멍에 삽입합니다.
2. 9/16인치 소켓 및 래킷을 사용하여 앵커가 구멍에 단단히 고정될 때까지 조인 다음 나사와 와셔를 제거합니다.
3. 체어를 제 위치에 놓습니다.
4. 체어의 왼쪽 전면에서 나사를 와셔와 Cleat를 통과시켜 구멍에 넣습니다.
5. 9/16인치 소켓 및 래킷을 사용하여 체어가 바닥에 단단히 고정될 때까지 나사를 cleat에 대고 조입니다.

그림 5. 체어를 콘크리트 바닥에 고정



나무 바닥에 고정

설치 영역 준비

1. 체어 플러그를 콘센트에 꽂고 전원 공급 장치 오른쪽 아래의 주 전원 온/오프 버튼을 눌러 전원을 켭니다(4페이지의그림 4참조).



주의 회로 기관의 전기 부품은 정전기에 민감하므로 주의해서 다루십시오.

2. 체어 회로 기관의 P3 점퍼를 베이스 상승 위치로 이동합니다. 체어가 올라가면 점퍼를 Spare 위치로 되돌립니다.
3. 체어 전원을 끄고 플러그를 뽑습니다.
4. 체어 베이스의 큰 원에 Cleat를 놓습니다.
5. Lag Screw 구멍을 뚫을 위치를 표시하고 체어를 옮깁니다.
6. 3/8인치 비트를 사용하여 50mm(2인치) 깊이 구멍을 뚫은 다음 잔여물을 제거합니다.
7. 구멍에 나삿니를 내기 위해, 3/4인치 소켓 및 래칫을 사용하여 2-1/2인치 Lag Screw를 12.8mm(1/2인치) 정도 구멍에 삽입한 다음 Lag Screw를 제거합니다.

그림 6. Lag Screw 조금 조이기

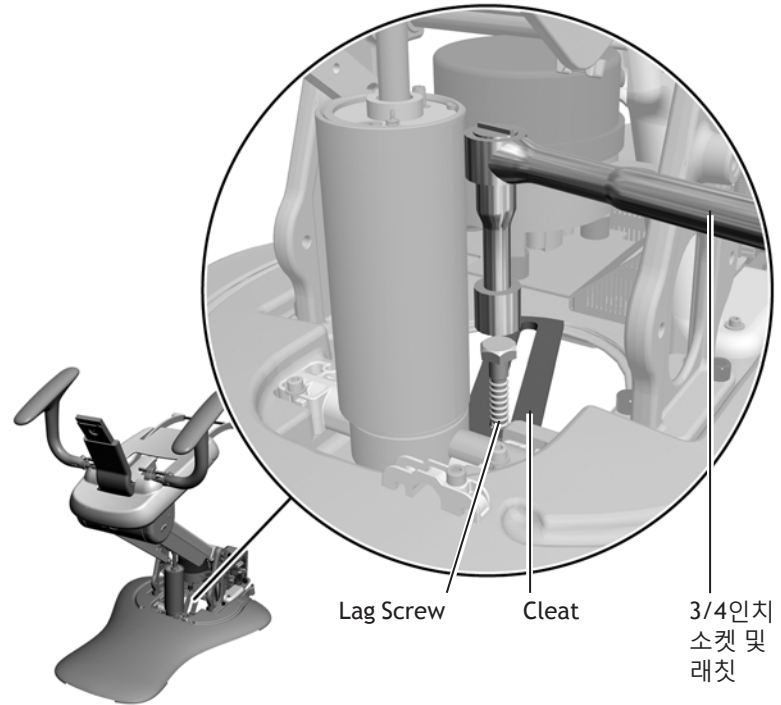
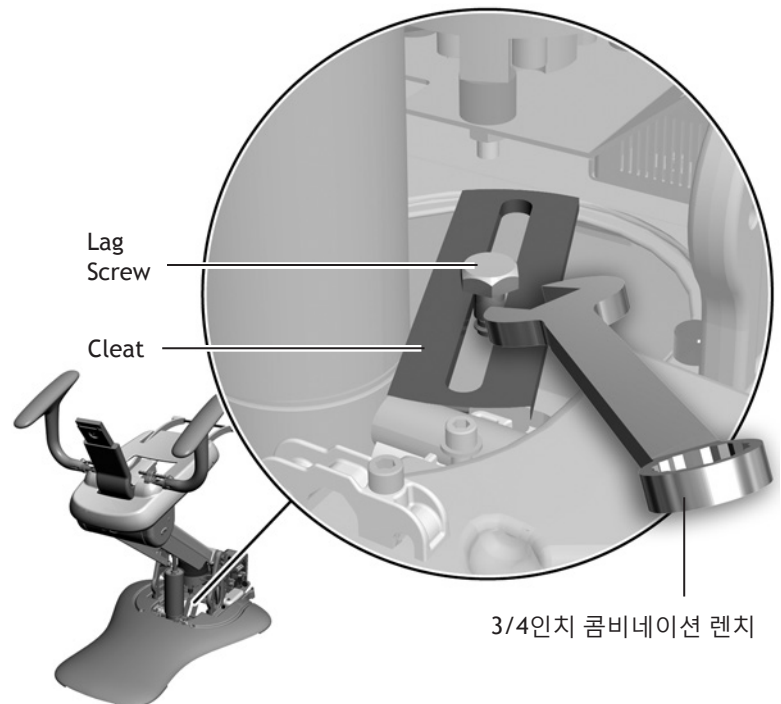


그림 7. Lag Screw 조이기

체어 고정

1. 구멍이 체어 베이스 원의 오른쪽 후면 가장자리에 위치하도록 체어 등받이를 놓습니다(그림 6 참조).
2. 체어의 오른쪽 후면에서 Lag Screw를 Cleat로 통과시켜 구멍에 넣습니다.
3. 손가락으로 가능한 한 깊이 Lag Screw를 조인 다음 조금 확장시킨 3/4인치 소켓 및 래칫을 사용하여 Lag Screw가 cleat에 거의 닿을 때까지 조입니다.
4. 체어를 제 위치에 놓고 3/4" 콤비네이션 렌치를 사용하여 체어가 바닥에 단단히 고정될 때까지 Lag Screw를 Cleat에 대고 조입니다.



전원 공급 장치 또는 통합형 플로어 박스 커버 프레임을 설치합니다

A-dec 300 시스템에는 전원 공급 장치 커버 또는 통합형 플로어 박스 커버가 포함됩니다.



참고 전원 공급 장치 커버 프레임은 전원 공급 장치 커버에 부착되어 배송됩니다.

이 프레임 설치 단계는 동일합니다.

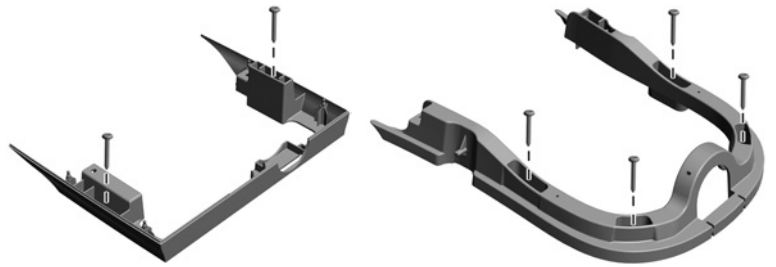
1. 체어를 완전히 올리고 3/16인치 육각 키를 사용하여 체어 베이스에서 장착 나사 2개를 제거합니다.
2. 2개의 장착 나사로 커버 프레임을 체어 베이스에 부착합니다.



주의 체어를 옮길 때 절대 커버 프레임을 손잡이로 사용하지 마십시오.

3. 커버 프레임을 바닥에 부착합니다.
 - 바닥이 목재이면 십자 드라이버와 4개의 1-1/4인치 사이즈 #10 나사를 사용합니다.
 - 콘크리트 바닥이면 1/4인치 석재용 드릴 비트를 사용하여 프레임을 통과할 나사가 들어갈 구멍을 만듭니다. 구멍에 플라스틱 앵커를 삽입한 다음 십자 드라이버와 4개의 1-1/4인치 사이즈 #10 나사를 사용합니다.

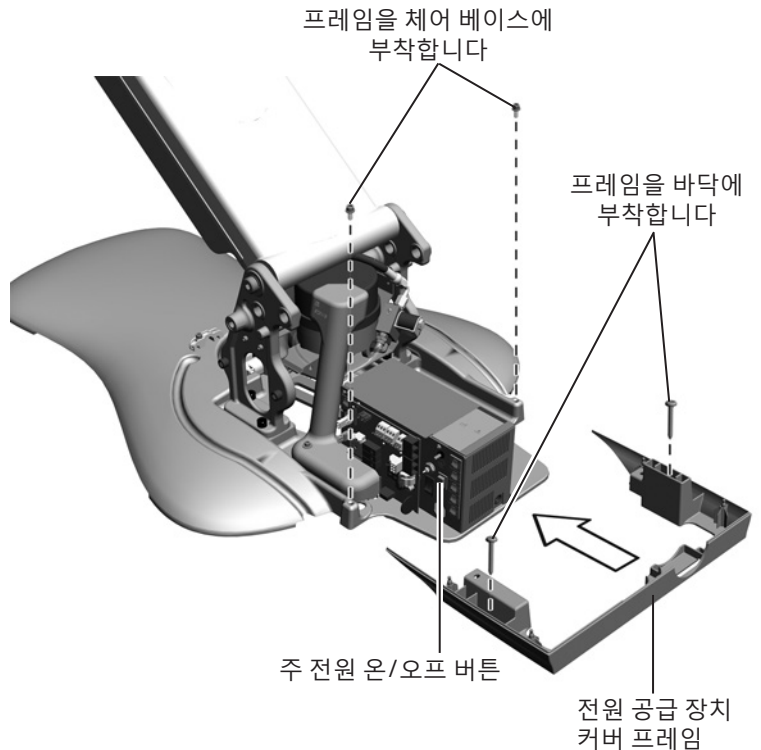
그림 8. 커버 프레임



전원 공급 장치 커버 프레임

통합형 플로어 박스
커버 프레임

그림 9. 커버 프레임 설치



등받이 서포트 설치

1. 3/16인치 육각 키를 사용하여 등받이 서포트에서 3개의 장착 나사를 제거합니다.
2. 장착 나사로 등받이 서포트를 체어 등받이에 부착합니다.

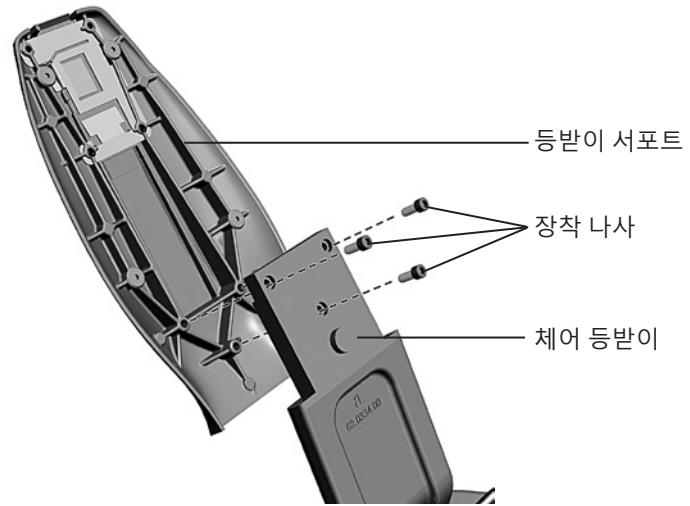


팁 3개의 나사를 조이기 전에 모두 조금씩 조여 놓으십시오.



주의 등받이가 사용 중에 느슨해지지 않도록 나사를 단단히 조이십시오.

그림 10. 등받이 서포트 설치



서포트 센터 설치



경고 시스템에 타구대가 포함된 경우, 서포트 센터가 바르게 정렬될 때까지 타구대 타구 서포트에 묶여 있는 포지셔닝 가이드를 제거하지 마십시오. 서포트 센터의 올바른 정렬을 위해 다음 섹션을 완료하십시오.

서포트 센터는 체어 양쪽에 장착할 수 있습니다. 이 섹션에서는 서포트 센터를 설치하고 기구를 연결하는 방법을 설명합니다.

체어 베이스 장착 설치



참고 포스트 장착 시스템의 경우 이 절차를 생략하고 체어 어댑터 키트의 지침을 따르십시오. 그 후 다음 페이지의 “서포트 센터 포스트를 설치합니다”를 참조하십시오.

5/16인치 육각 키 드라이버와 2개의 1-1/2인치 소켓 헤드 나사를 사용하여 체어 베이스 장착을 체어 프레임 측면에 부착합니다.



주의 장착이 사용 중에 느슨해지지 않도록 나사를 단단히(약 40.67N·m [30ft·lb]의 토크) 조이십시오.

이 섹션에서 필요한 공구

5/16인치 육각 키 드라이버	3/16인치 육각 키
수평자	대각선 커터
조절식 렌치	Sleeve pusher

그림 11. A-dec 361 서포트 센터 및 타구대

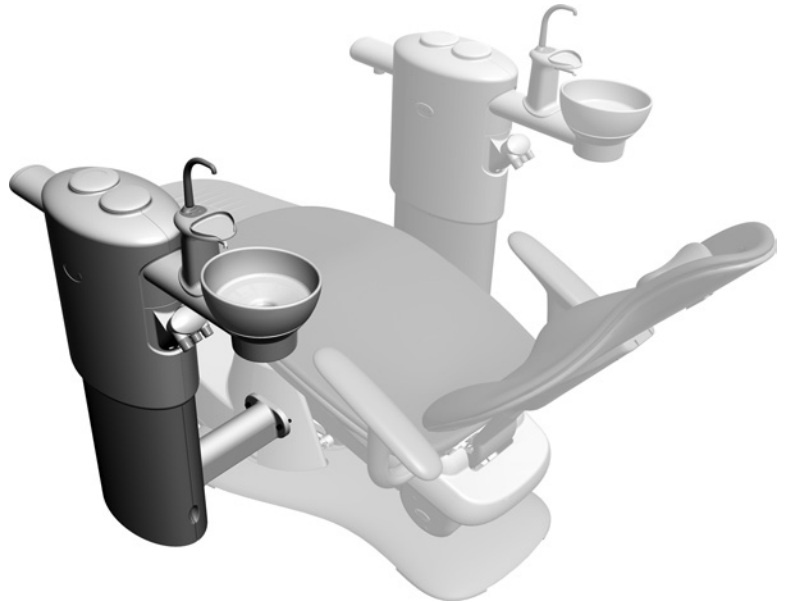
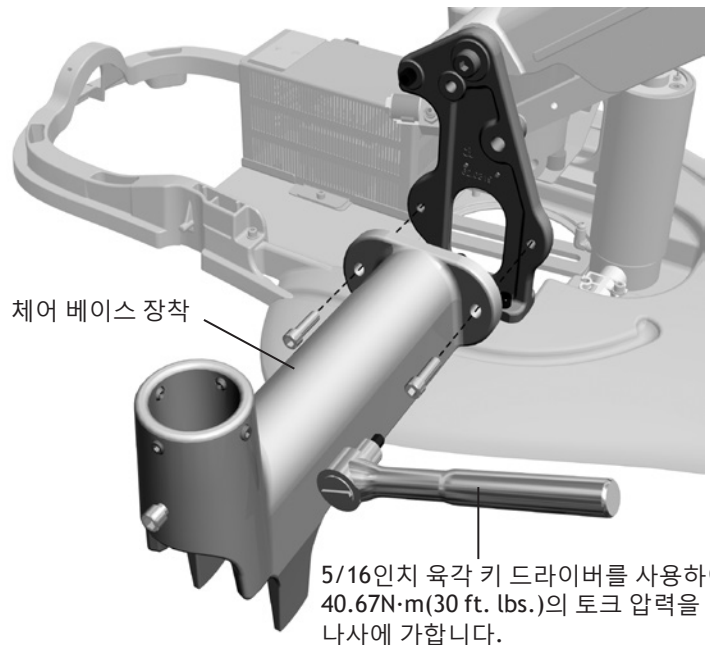


그림 12. 체어 베이스 장착 설치



서포트 센터 포스트를 설치합니다

1. 노치가 있는 하단이 장착 베이스 근처 나사 위에 오도록 서포트 센터 포스트를 체어 베이스 장착에 놓습니다.



참고 포스트 장착 시스템의 경우 서포트 센터 포스트를 체어 베이스 장착 대신 체어 어댑터에 설치하며, 포스트 하단에 노치가 없습니다.



경고 포스트 장착 시스템을 설치하는 경우 기계적 안정성을 위해 체어를 바닥에 고정하는 과정이 필요합니다. 고정이 바르게 되지 않으면 피해나 큰 부상, 사망 사고가 발생할 수 있습니다.

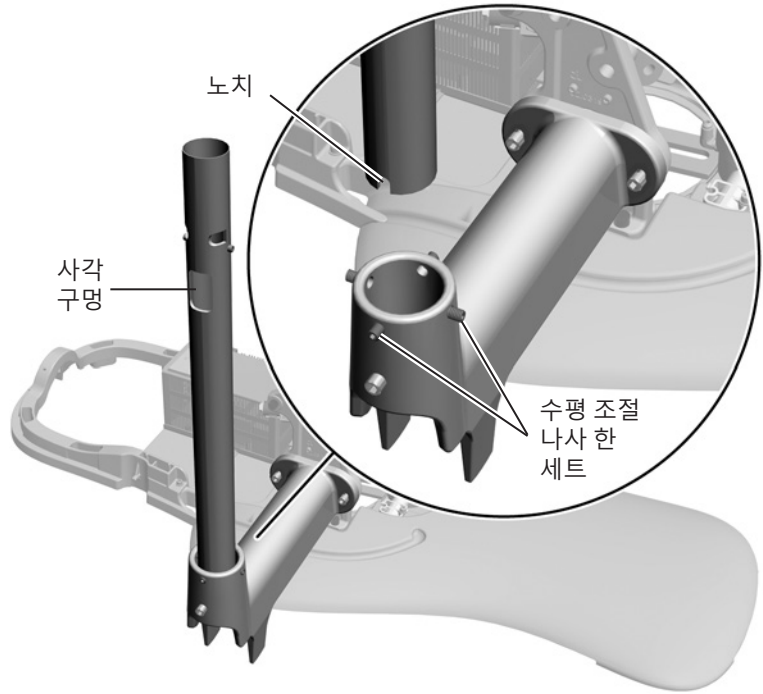
서포트 센터를 환자 왼쪽에 설치하는 경우 사각 구멍이 체어 바깥쪽을 향하게 합니다. 서포트 센터를 환자 오른쪽에 설치하는 경우 사각 구멍이 체어 쪽을 향하게 합니다.

2. 수평자를 포스트에 수직으로 놓고 체어 베이스 장착 상단 근처에 있는 4개의 수평 조절 나사로 수평자를 정렬합니다.



참고 A-dec 511 체어에 포스트 장착 시스템이 있는 경우 체어 어댑터에는 수평 조절 나사가 8개 있습니다.

그림 13. 서포트 센터 포스트를 설치합니다



3. 3/16인치 육각 키를 사용하여 나사를 조정하는데, 포스트가 수평이 될 때까지 수평 조절 나사를 한 세트씩 조정합니다. 항상 수평자를 조정하고 있는 나사와 정렬합니다.
4. 포스트가 수평이 되면 수평 조절 나사들을 균등하게 조여 고정합니다.



참고 이 절차는 포스트의 초기 수평 조정입니다. 모든 설치가 끝난 후에 최종 수평 조정이 필요합니다. 최종 수평 조정에 대한 지침은 79페이지의 “시스템 수평 조정”을 참조하십시오.

서포트 센터 설치

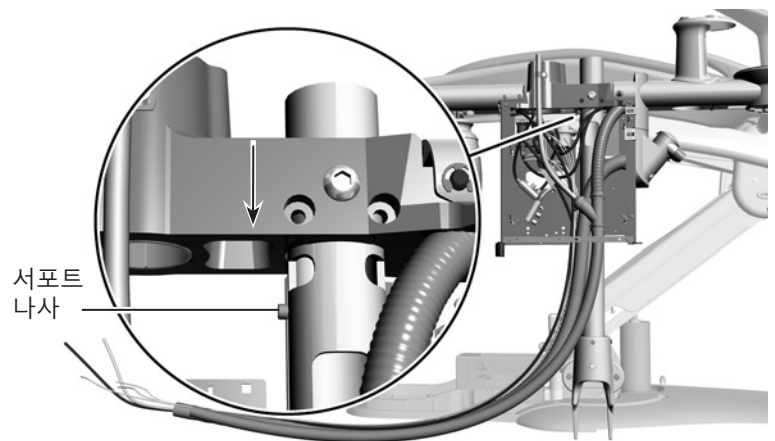
1. 서포트 센터 튜브 다발을 팔에 감고 박스 밖으로 서포트 센터를 들어냅니다.
2. 서포트 센터에서 커버를 제거합니다.
3. 급수통 연결부가 체어 앞부리 쪽을 향하도록 서포트 센터를 서포트 센터 포스트 위에 놓습니다.



주의 서포트 센터 프레임의 개방된 쪽에 위치하고, 눌리거나 꼬이지 않게 모든 와이어와 튜브를 정리하십시오.

4. 서포트 센터의 프레임이 서포트 센터 포스트의 서포트 나사로 지탱될 때까지 서포트 센터를 아래로 내립니다.

그림 14. 서포트 센터 위치 선정



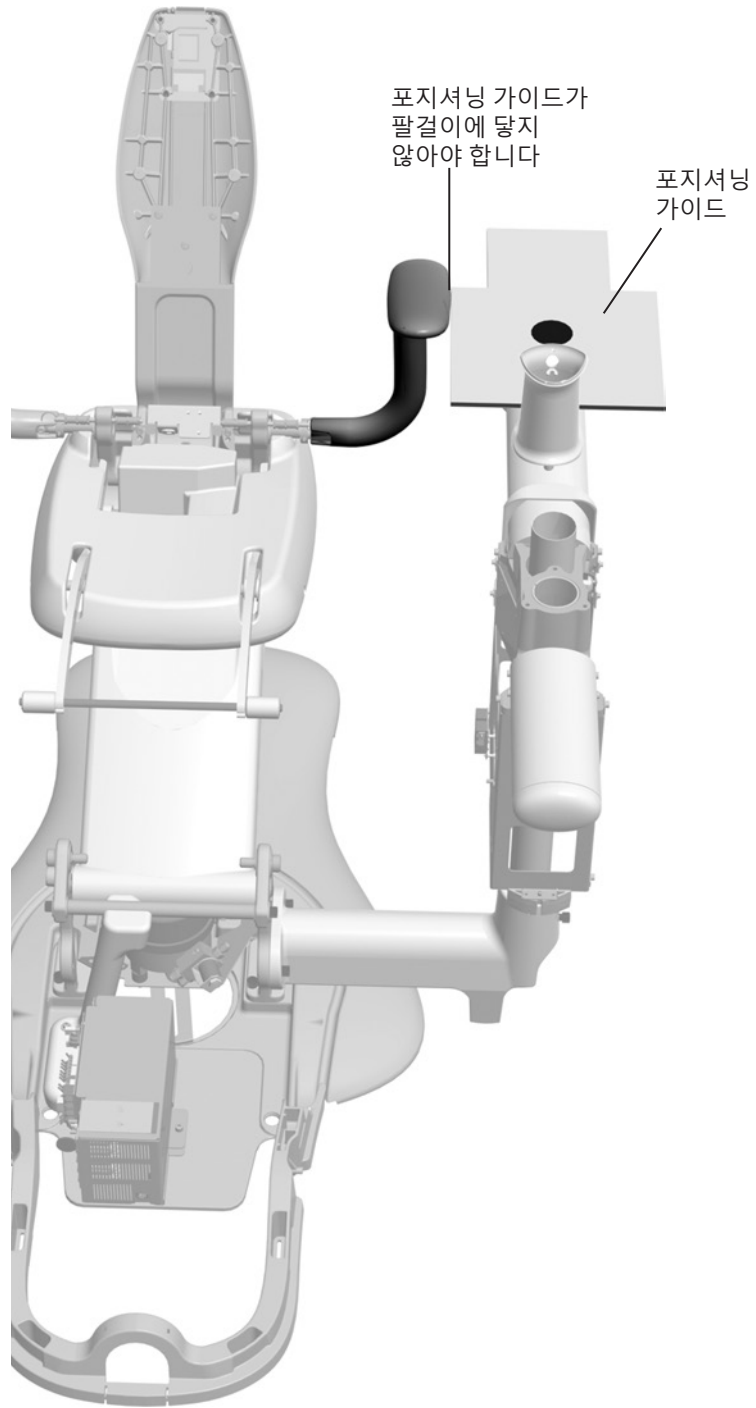
5. 시스템의 구성에 따라 서포트 센터를 정렬합니다.
- 타구대를 포함한 A-dec 300의 경우 포지셔닝 가이드가 팔걸이에 닿지 않게 서포트 센터를 정렬합니다. 간격을 시험할 때에는 점퍼와 테스트 포인트를 사용하여 체어를 위아래로 이동시킵니다.



경고 타구대 타구와 팔걸이 사이에 29mm(1-1/8인치) 간격이 필요하므로 포지셔닝 가이드가 팔걸이에 닿지 않아야 합니다.

- 타구대가 **없**는 베이스 장착 시스템 또는 포스트 장착 시스템의 경우 치과용 체어와 평행하게 서포트 센터를 정렬합니다.

그림 15. 포지셔닝 가이드가 팔걸이에 닿지 않게 하기



- 5/16인치 육각 키 드라이버를 사용하여 버튼 헤드 나사를 조입니다. 나사를 조일 때 포지셔닝 가이드와 팔걸이 사이 간격을 유지합니다.



주의 버튼 헤드 나사가 제대로 조여지도록 17.63N·m(13ft-lb)의 토크를 사용하십시오.



참고 포스트 장착 시스템의 경우 서포트 센터 설치가 끝났습니다. 튜브와 와이어 배치에 대한 지침은 9단계 이후 참고로 건너뛰십시오.

- 5/16인치 육각 키 드라이버를 사용하여 2개의 1-1/2인치 소켓 헤드 나사 각각을 서포트 센터 포스트의 구멍 뒷면에 닿을 때까지 설치합니다.
- 소켓 헤드 나사 2개를 단단히 고정될 때까지 번갈아 조입니다(약 17.63N·m [13ft-lb]의 토크 사용). 나사를 조일 때 포지셔닝 가이드와 팔걸이 사이 간격을 유지합니다.
- 서포트 센터 튜브 및 와이어를 체어 베이스 장착을 통과시켜 체어 베이스의 기구 영역에 배선합니다.



참고 포스트 장착 시스템을 설치하는 경우 튜브 배선 전에 데이터 라인에서 Y 커넥터를 제거하십시오. Y 커넥터는 복수의 데이터 통신 시스템 장치에 연결하기 위해 제공됩니다.

튜브 및 와이어는 서포트 센터 하단에서 Convolute를 통과시켜 원격 플로어 박스에 배선하십시오.

그림 16. 서포트 센터 고정

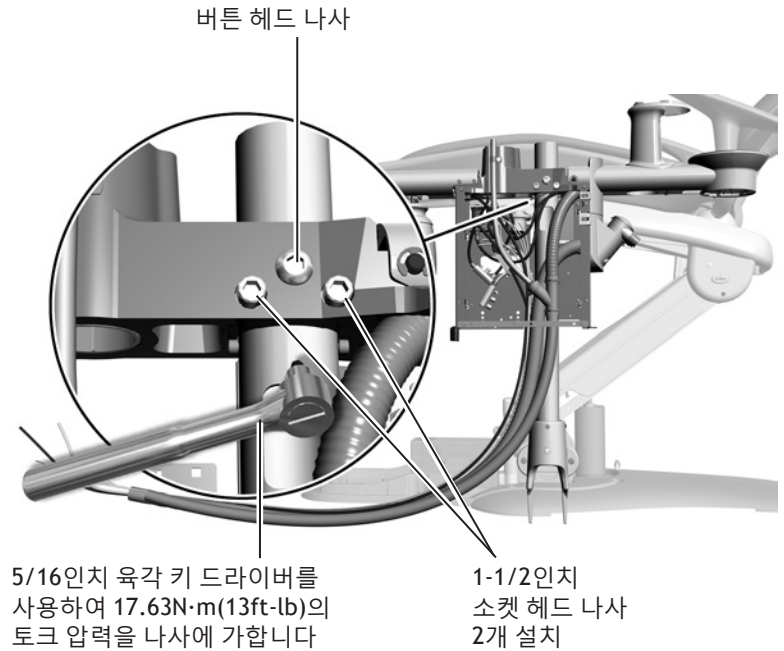
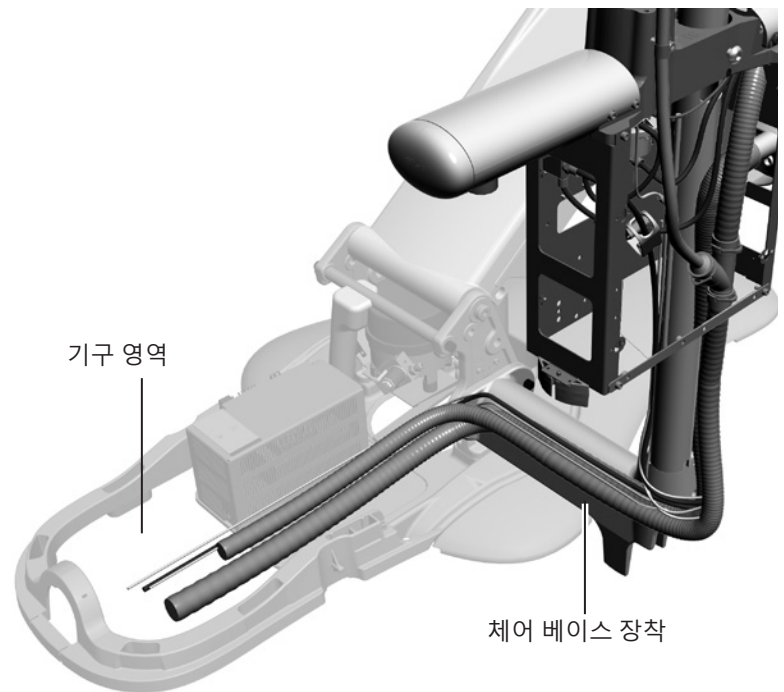


그림 17. 서포트 센터 튜브 다발 배선



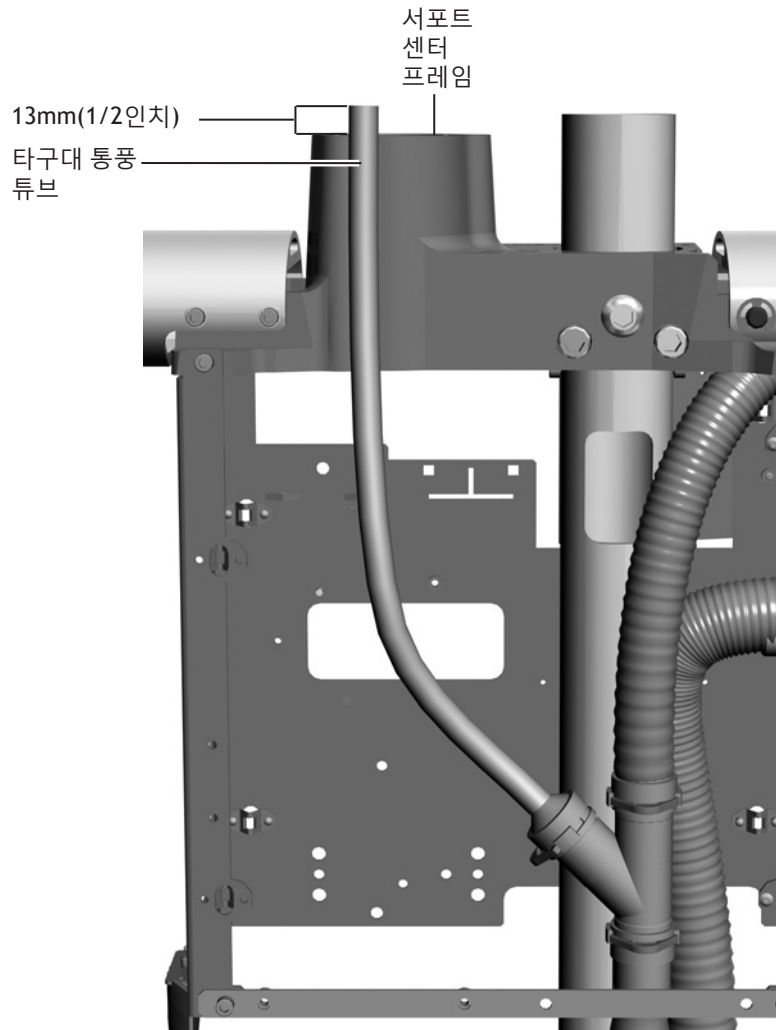
A-dec 511 체어에 포스트 장착 시스템을 설치하는 경우 튜브 묶음에서 전원 케이블과 데이터 라인을 분리한 다음 서포트 센터에서 시작하여 장착 아래를 지나 리프트 암을 따라가서 전원 공급 장치에 배선하십시오. 나머지 튜브 다발은 Convolute를 통과시켜 원격 플로어 박스에 배선하십시오.

원격 플로어 박스 설치에 대한 정보는 38페이지의 “원격 플로어 박스 설치”를 참조하십시오.



주의 서포트 센터 설치를 완료하면 타구대 통풍 튜브 끝이 서포트 센터 프레임에서 13mm(1/2") 위에 있는지 확인하십시오. 그래야 타구대 배수가 제대로 이루어집니다.

그림 18. 타구대 통풍 튜브 위치 확인



습기 제거기 설치(옵션)

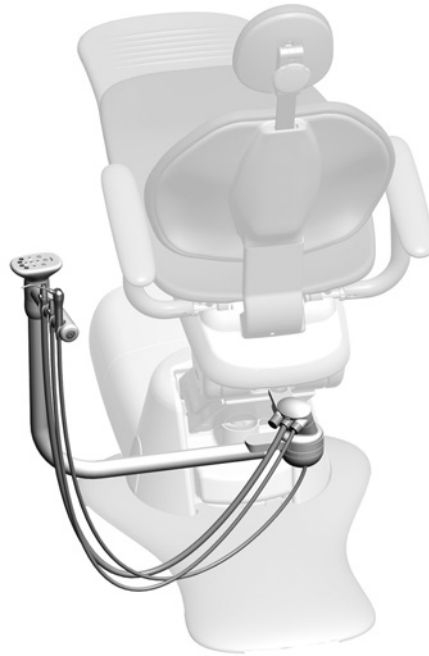
습기 제거기를 설치하려면 습기 제거기 키트(핀 넘버 [P/N] 41.1477.00)에 포함된 지침을 따르고 39페이지의 “기구 연결”을 참조하십시오.

보조자용 기구 설치

보조자용 기구는 3가지 방법으로 장착할 수 있습니다.

Radius®형(351)	16
타구대 장착(353)	18
텔레스코핑(352).....	20

그림 19. 보조자용 기구



터치패드가 있는 A-dec 351
Radius형 보조자용 기구



옵션형 터치패드가 있는
A-dec 352 텔레스코핑
보조자용 기구



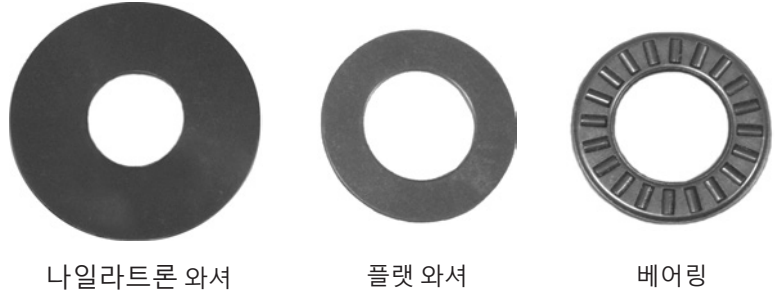
옵션형 터치패드가 있는
A-dec 353 타구대 장착
보조자용 기구

Radius형 보조자용 기구 설치(351)

이 섹션에서 필요한 공구

육각 키 세트

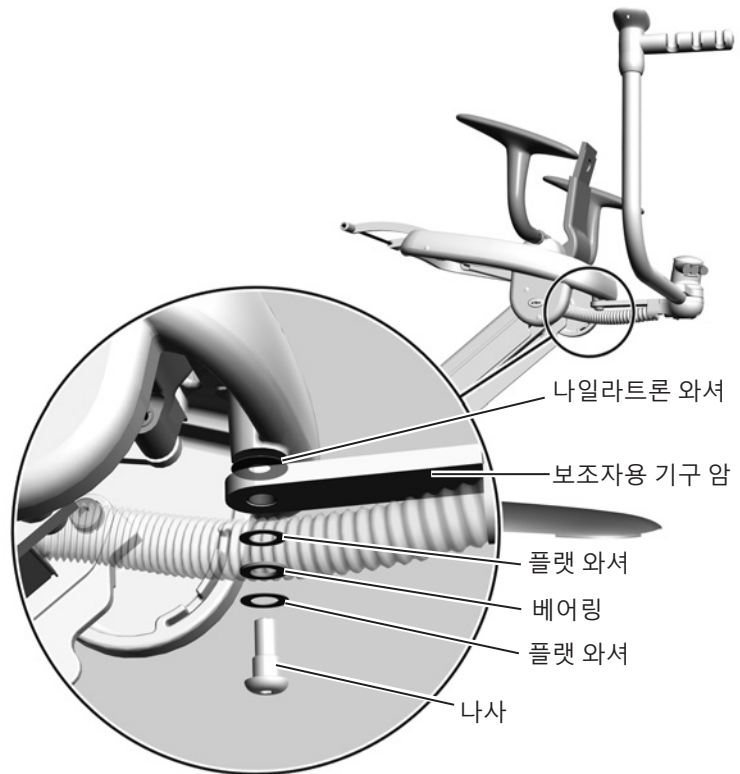
그림 20. 사용되는 와셔 유형



보조자용 기구 암 설치

1. 키트의 베어링 및 와셔 2개를 나사로 밀어 넣습니다.
2. 보조자용 기구 암의 구멍에 나사를 끼웁니다.
3. Nylatron® 와셔를 나사에 밀어 넣습니다.
4. Loctite®를 나사 끝에 위치시킵니다.
5. 1/4인치 육각 키를 사용하여 암을 체어에 단단히 조입니다. 암은 부드럽게 회전해야 하고 흔들리면 안 됩니다.
6. 시린지를 보조자용 기구의 홀더에 배치합니다.
7. 대용량 흡입기와 Saliva Ejector를 홀더에 설치한 다음 튜브를 석션 캐니스터에 부착합니다.

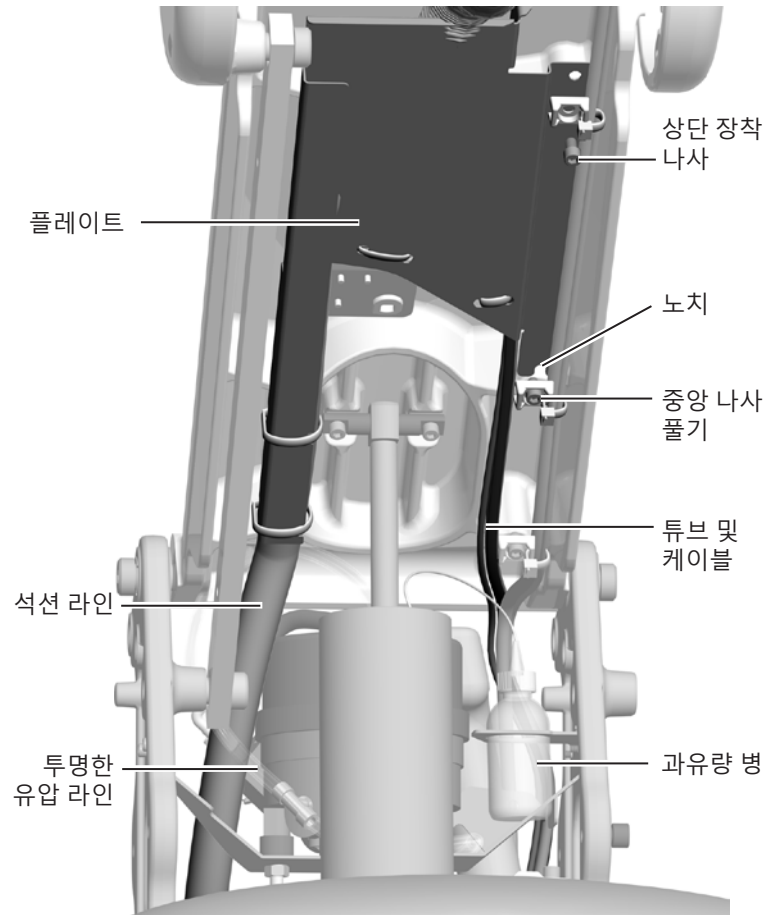
그림 21. 보조자용 기구 암 설치



튜브, 케이블 및 라인 배선

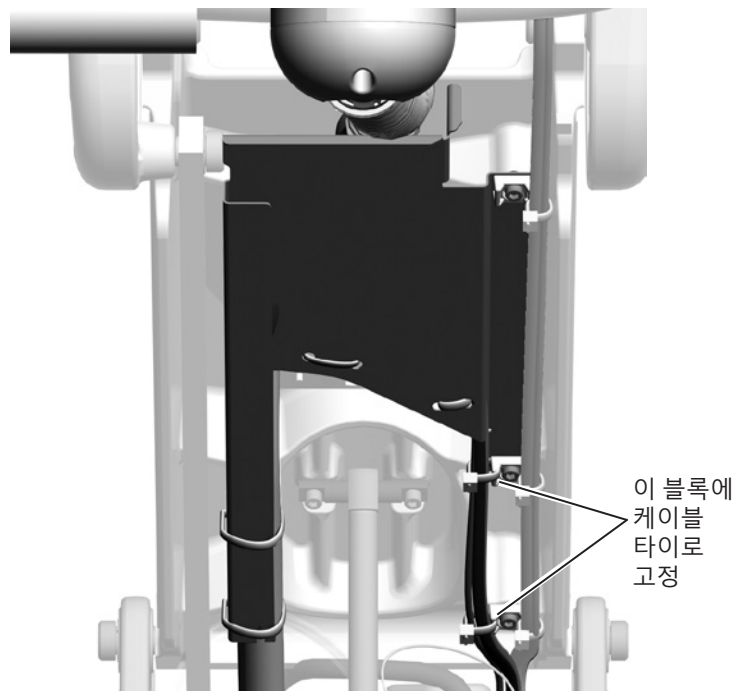
1. 체어 등받이에서 석션 라인을 리프트 실린더 왼쪽에서 투명한 유압 튜브 위로 배선합니다.
2. 튜브, 전원 케이블 및 데이터 라인을 리프트 실린더의 오른쪽에서 과유량 병 위로 배선합니다.
3. 3/16인치 육각 키를 사용하여 중간 흰색 장착 블록을 고정하는 소켓 헤드 나사를 풉니다.
4. 상부 나사 및 장착 블록을 제거합니다.
5. 중간 장착 블록과 리프트 암 사이의 플레이트의 노치를 밀어 넣습니다.
6. 상부 나사 및 장착 블록을 교체합니다. 나사가 단단히 조여졌는지 확인합니다.
7. 중간 소켓 헤드 나사를 조입니다.

그림 22. 보조자용 기구 플레이트 설치



8. 케이블 타이를 사용하여 튜브, 전원 케이블 및 데이터 라인을 아래쪽 장착 블록 2개에 고정합니다.
9. 시린지 튜브를 모터 펌프 및 와이어 커버 사이와 전원 공급 장치 뒤까지 배선합니다.
10. 전원 케이블과 데이터 라인을 체어 회로 기관으로 배선합니다.

그림 23. 케이블 타이로 튜브 및 와이어 고정



참고 시스템이 다른 모듈을 포함하지 않는 경우 36페이지의 “굴곡 플로어 박스 설치” 를 참조하십시오.

타구대 장착형 보조자용 기구 설치(353)

1. 대각선 커터로 케이블 타이를 자르고 포지셔닝 가이드를 제거합니다.



참고 포지셔닝 가이드 및 포지셔닝 가이드를 타구대 타구 서포트에 고정하는 폼 플러그를 보관하십시오. 나중에 타구대 타구와 팔걸이 사이의 올바른 간격을 확인할 때 필요합니다. 자세한 정보는 96페이지의 “타구대 타구와 팔걸이 사이의 올바른 간격 확인”을 참조하십시오.

2. 시스템에 AVS가 포함된 경우 1/8" 육각 키로 토글 조립부를 타구대 타구 서포트 하단에 연결하는 2개의 나사를 제거합니다.
3. 보조자용 기구에 터치패드가 포함되는 경우 전원 케이블 및 데이터 라인을 타구대 홀더 아래에서 위로 배선합니다. 와이어를 올바르게 끼우려면 전원 케이블을 홈에 먼저 배치한 후 데이터 라인을 배치합니다.
4. 보조자용 기구를 타구대 홀더 아래에 놓고 포스트가 타구대 타구 서포트 하단의 구멍에 맞도록 보조자용 기구가 채어 바깥쪽을 향하게 합니다.
5. 보조자용 기구를 타구대 홀더 하단에 부착하기 위해, 3/16인치 육각 키로 중간에 1/4-20 x 1인치 나사를, 5/32인치 육각 키로 중심에서 벗어난 큰 오목 구멍에 10-32 x 5/8인치 나사를 설치합니다.
6. 단계 2에서 AVS 토글 조립부를 제거한 경우 지금 다시 연결합니다.

이 섹션에서 필요한 공구

대각선 커터	Sleeve pusher
육각 키 세트	

그림 24. 아래에서 본 터치패드 배선

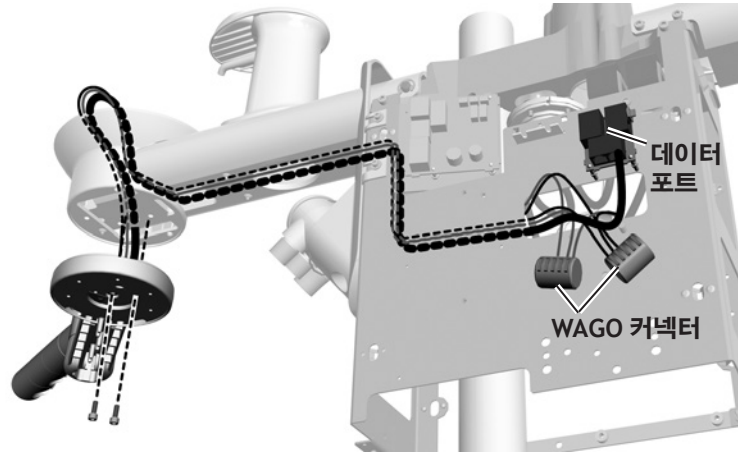


그림 25. 위에서 본 터치패드 배선



그림 26. 소켓 헤드 나사(실제 사이즈)



1/4-20 x 1인치 - 중간 구멍용



10-32 x 5/8인치 - 오목 구멍용

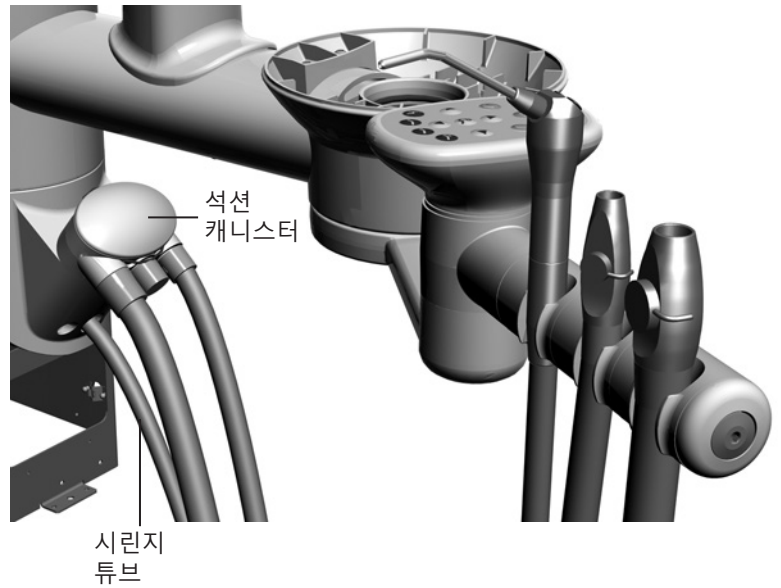
7. 시스템에 터치패드가 포함되어 있으면 서포트 센터를 통과하여 데이터 라인 및 전원 케이블을 배선합니다(18페이지의 그림 24 페이지 그림 24 참조).
8. 대용량 흡입기와 Saliva Ejector를 홀더에 설치한 다음 튜브를 석션 캐니스터에 부착합니다.



참고 시스템에 AVS가 포함된 경우 HVE와 Saliva Ejector는 제품 배송 전에 설치되며 제거할 수 없습니다.

9. 시린지를 홀더에 설치하고 튜브를 중앙의 구멍을 통과시켜 석션 캐니스터 아래에 배선합니다.

그림 27. HVE, Saliva Ejector, 시린지 튜브 배선



10. 케이블 타이와 와셔로 시린지 튜브의 Strain Relief를 만듭니다. 케이블 타이가 튜브를 단단히 고정하도록 2번 돌립니다.



팁 Strain Relief를 설치할 때, HVE 튜브의 늘어진 모양에 맞춰 튜브 길이를 충분히 남겨 두십시오.

그림 28. 보조자용 시린지의 Strain Relief 설치



참고 시스템에 다른 모듈이 포함되지 않는다면 다음 시스템 구성에 따른 섹션을 참조하십시오.

- **베이스 장착 시스템** - 36페이지의 “굴곡 플로어 박스 설치”
- **포스트 장착 시스템** - 38페이지의 “원격 플로어 박스 설치”

텔레스코핑 암에 장착된 보조자용 기구 설치(352)

1. 3/16인치 육각 키와 3개의 1인치 소켓 헤드 나사를 사용하여 서포트 센터에 텔레스코핑 암 허브를 장착합니다. 허브의 멈춤 장치는 체어 앞부리 쪽을 향합니다.

2. 보조자용 홀더 부 하단의 Barb로 외장을 밀어 넣습니다.
3. 허브에 Assistant's arm을 설치합니다.
4. 웨이브 와셔의 한 끝을 누르고 허브 용기 위에서 잡습니다. 허브 둘레에 규칙적으로 계속 작업하여 완전히 설치될 때까지 와셔를 누릅니다.
5. HVE와 Saliva Ejector를 홀더에 설치한 다음 튜브를 석션 캐니스터에 부착합니다.
6. 시스템에 터치패드 포함되어 있으면 다음을 수행합니다.
 - (1) 터치패드 튜브를 오른쪽 구멍(가장 큰 구멍)에 통과시켜 석션 캐니스터 아래에 배선합니다.

- (2) 튜브에 와셔를 끼운 다음 부싱을 삽입하여 Strain Relief를 설치합니다.



팁 Strain Relief를 설치할 때, HVE 튜브의 늘어진 모양에 맞춰 튜브 길이를 충분히 남겨 두십시오.

이 섹션에서 필요한 도구

3/16인치 육각 키	Sleeve pusher
대각선 커터	

그림 29. 텔레스코핑 암 허브 설치

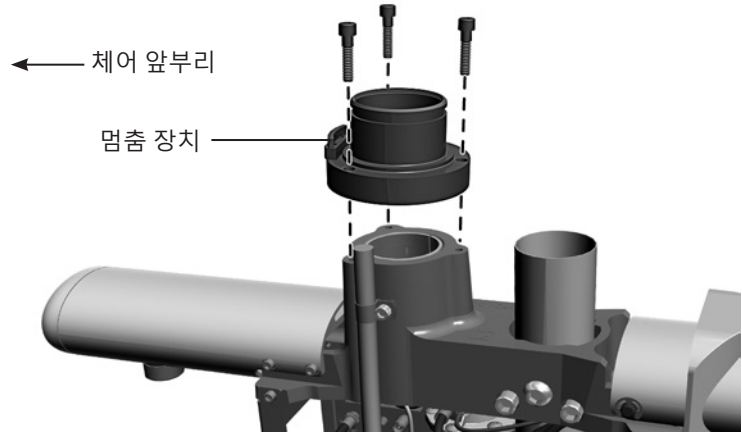


그림 30. 텔레스코핑 암 설치

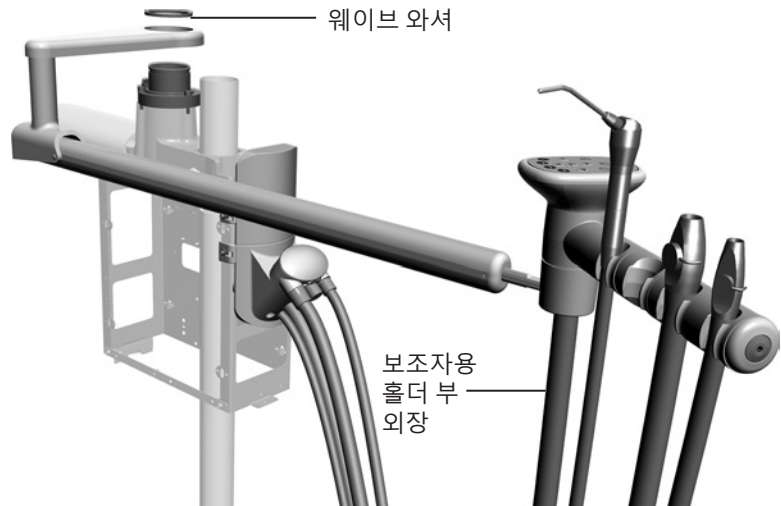
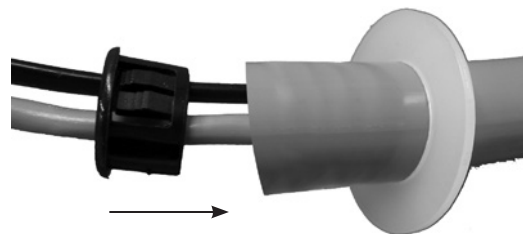
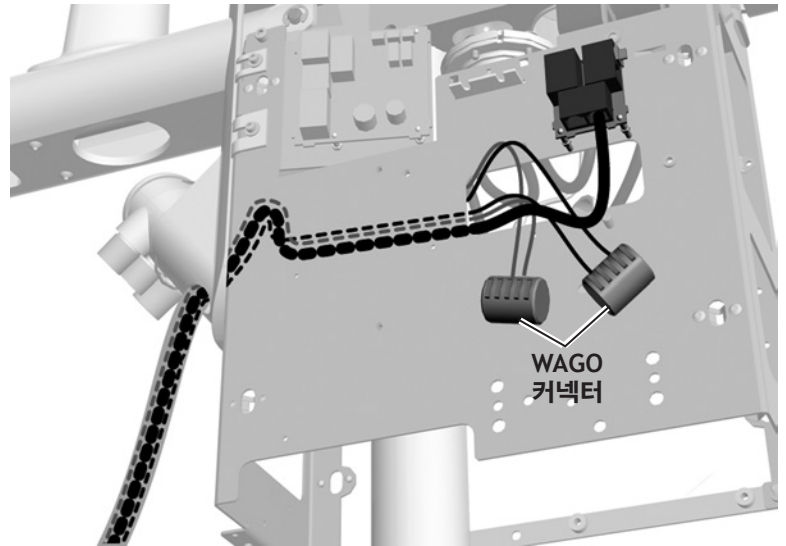


그림 31. 터치패드 튜브의 Strain Relief 설치



- (3) 데이터 라인과 전원 케이블을 서포트 센터를 통과시켜 배선합니다.

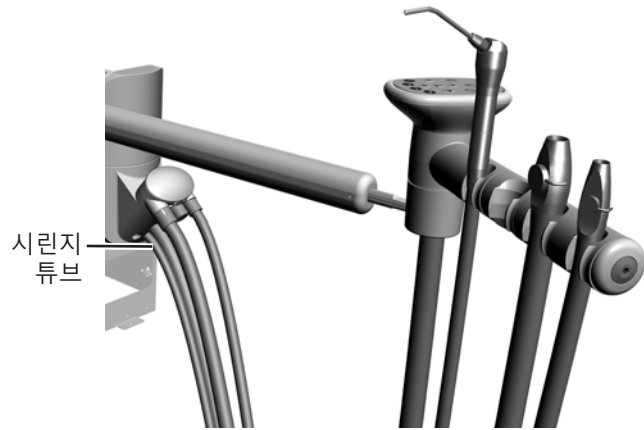
그림 32. 데이터 라인과 전원 케이블 배선



7. 시린지를 홀더에 설치하고 튜브를 중앙의 구멍을 통과시켜 석션 캐니스터 아래에 배선합니다(20페이지의그림 30페이지 그림 30 참조).

그림 33. 시린지 튜브 배선

8. 케이블 타이와 와셔로 시린지 튜브의 Strain Relief를 만듭니다. 케이블 타이와 튜브를 단단히 고정하도록 2번 돌립니다.



팁 Strain Relief를 설치할 때, HVE 튜브의 늘어진 모양에 맞춰 튜브 길이를 충분히 남겨 두십시오.

그림 34. 보조자용 시린지의 Strain Relief 설치



참고 시스템이 다른 모듈을 포함하지 않는다면 다음 시스템 구성에 따른 섹션을 참조하십시오.

- **베이스 장착 시스템** - 36페이지의 “굴곡 플로어 박스 설치”
- **포스트 장착 시스템** - 38페이지의 “원격 플로어 박스 설치”



딜리버리 시스템 설치

A-dec 300은 Traditional 또는 Continental 딜리버리 시스템을 구성할 수 있습니다. 설치 단계는 동일합니다.

딜리버리 시스템은 Radius형이거나 서포트 센터가 장착될 수 있습니다.

Radius형(332 및 333)	23
서포트 센터 장착(354 및 335)	29

그림 35. 딜리버리 시스템



A-dec 332 Radius형 Traditional 딜리버리 시스템



서포트 센터가 장착된 A-dec 335 Continental 딜리버리 시스템

Radius형 딜리버리 시스템 설치(332 및 333)

Rigid Arm 설치

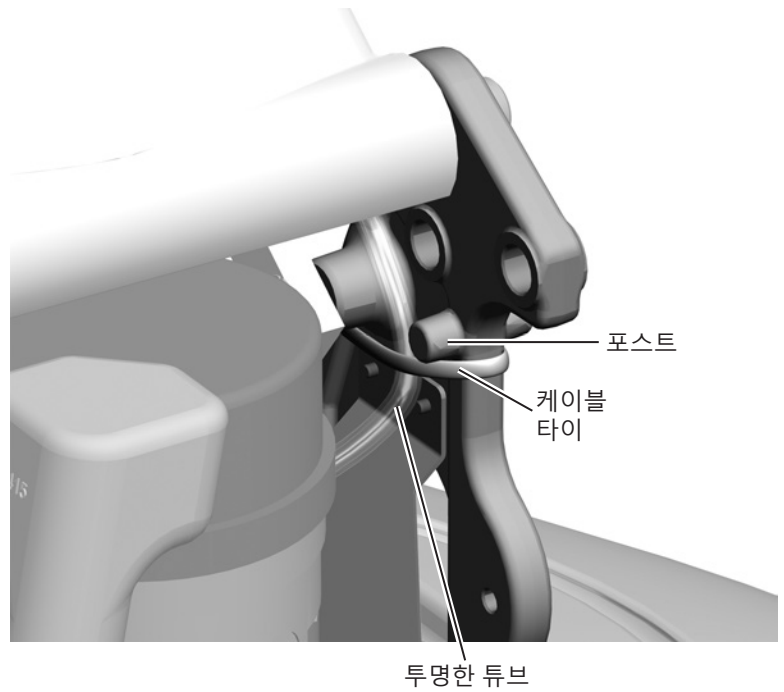
1. 체어를 최대한 올립니다.
2. 전원을 끕니다.

3. 리프트 실린더에서 모터 펌프로 가는 투명한 유압 튜브를 고정하는 케이블 타이를 자릅니다.
4. 튜브를 체어 타워 포스트 뒤로 밀어 넣습니다.

이 섹션에서 필요한 도구

육각 키 세트	대각선 커터
Sleeve pusher	조절식 렌치
줄자	

그림 36. 체어 타워 준비



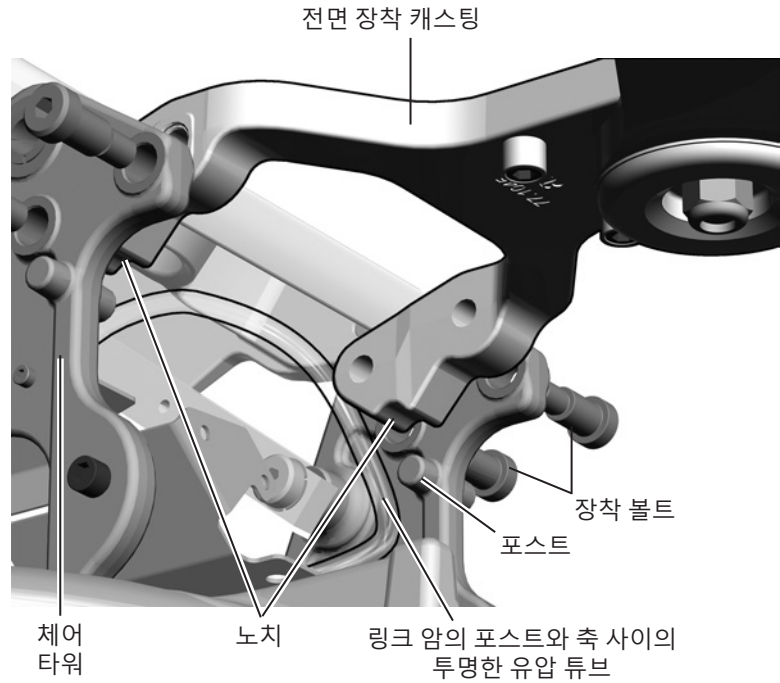
5. 전면 장착 캐스팅의 노치를 체어 타워 포스트에 밀어 넣습니다.



주의 모든 튜브와 와이어가 눌리지 않도록 포스트로부터 떨어져 있는지 확인합니다.

6. Rigid Arm을 제자리에 고정된 상태에서 전면 볼트 설치 후 한쪽 면에 후면 볼트를 설치하고 손으로 볼트를 조입니다.
7. 다른 면에 볼트를 설치하고 5/16인치 육각 키를 사용하여 모든 볼트를 단단히 조입니다.

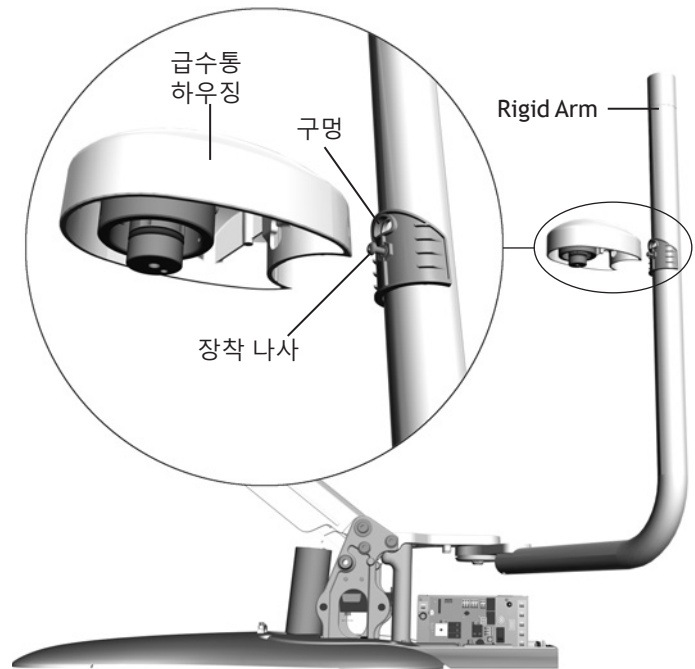
그림 37. Rigid Arm 설치



급수통 설치

1. 1/8인치 육각 키를 사용하여 Rigid Arm의 구멍 아래에 있는 나사를 풀니다.
2. 급수통 튜브를 구멍 안으로 넣고 암을 통과해 아래쪽으로 나오도록 배선합니다.
3. 장착 나사에 급수통 하우징을 끼우고 암에 고정시킵니다.

그림 38. 급수통 설치



Flexarm 및 컨트롤 헤드 설치

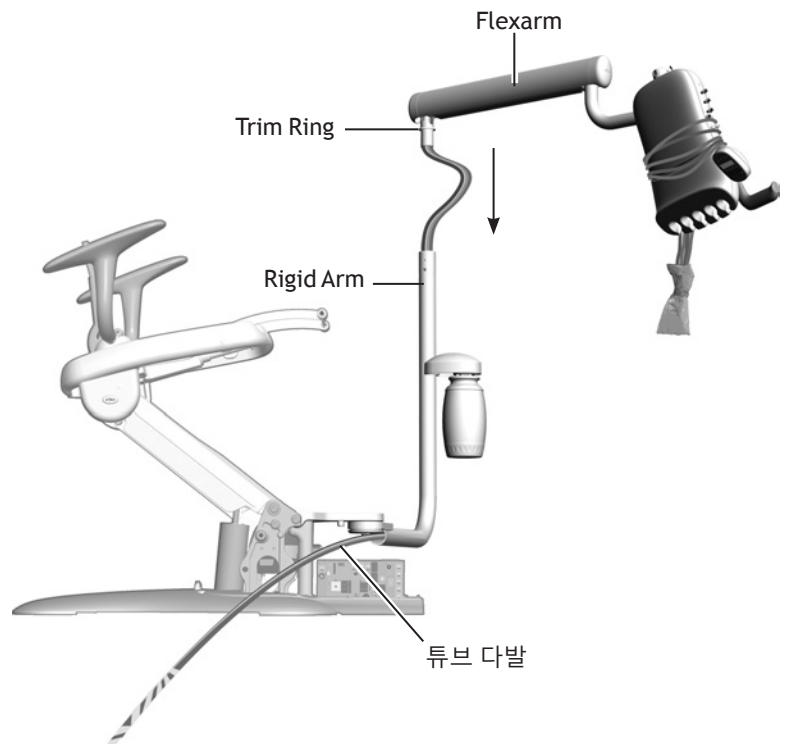
1. Trim Ring을 딜리버리 시스템 튜브 다발에 고정하는 케이블 타이를 자릅니다.
2. 딜리버리 시스템을 박스에서 꺼내 어깨 위로 균형을 잡아 들고 컨트롤 헤드를 등지면 한 손으로 튜브 다발을 배선할 수 있습니다.
3. 딜리버리 시스템 튜브 다발을 Rigid Arm 아래로 배선합니다.



팁 Traditional 딜리버리 시스템 핸드피스 튜브를 방해가 되지 않도록 하려면 Flexarm 설치 전에 컨트롤 헤드 주위에 감쌉니다.

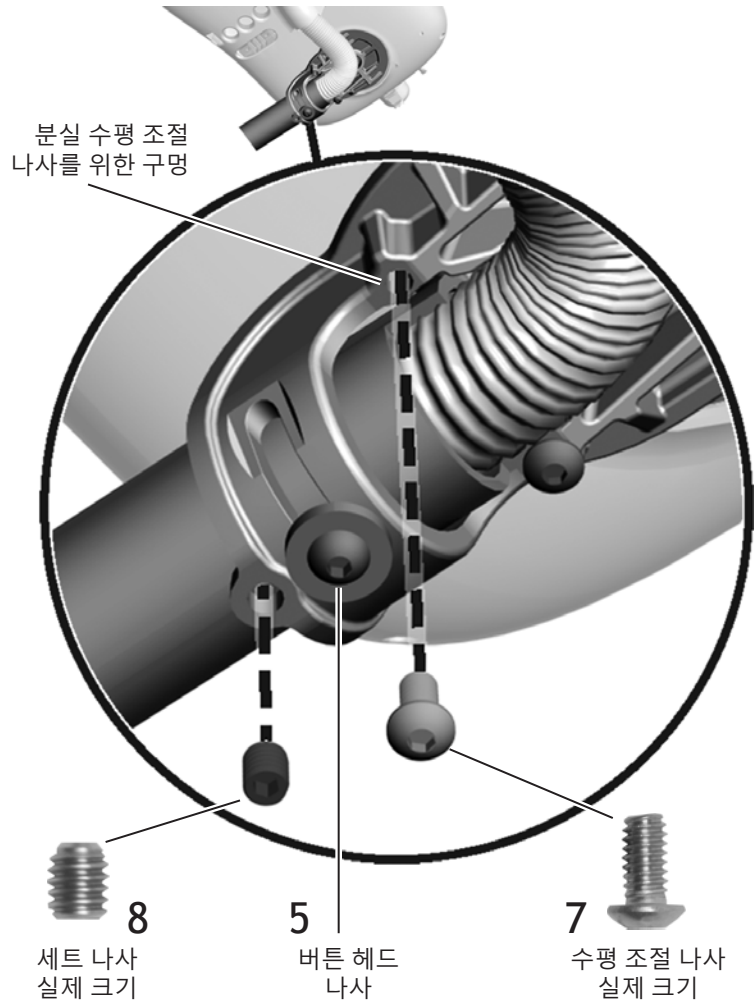
4. Flexarm을 Rigid Arm 속으로 완전히 삽입합니다.

그림 39. Flexarm 설치



5. 5/32인치 육각 키를 사용하여 버튼 헤드 나사를 풉니다.
6. 분실 수평 조절 나사를 위한 구멍 위에 위치하도록 컨트롤 헤드를 회전합니다.

그림 40. 컨트롤 헤드 설치



7. 5/32인치 육각 키를 사용하여 1/4-20 x 1/2인치 수평 조절 나사를 설치하고 조입니다.
8. 5/32인치 육각 키를 사용하여 3/8인치 세트 나사를 설치합니다.
9. 핸드피스 튜브를 홀더에 설치하고 조정 키들을 컨트롤 헤드 측면 구멍에 삽입합니다.



참고 Continental 딜리버리 시스템을 설치하는 경우 Whip 후크를 Whip에 삽입하십시오. Whip 후크 상단 끝은 컨트롤 헤드 전면을 향합니다.

그림 41. Whip 후크 및 조정 키 삽입



튜브 및 와이어 배선

1. 체어 등받이에서 Strain Relief 위를 거쳐 전원 공급 장치 뒤로 풋 컨트롤 튜브를 배선합니다.
2. Rigid Arm에서 나오는 곳부터 3피트까지의 급수통 튜브를 측정합니다. 남은 부분을 잘라냅니다.
3. 급수통 튜브 주위의 외장을 Rigid Arm 까지 벗깁니다.



팁 기구와 연결할 때 딜리버리 시스템 튜브와 구분하기 위해 급수통 튜브의 끝을 표시합니다.

4. 급수통과 딜리버리 시스템 튜브 다발 모두 Convolute를 통과하여 배선합니다 (그림 43 참조).

5. 케이블 타이로 Rigid Arm의 구멍 2개를 통과하는 고리 모양을 만듭니다.
6. 고리를 통과하여 Convolute를 Rigid Arm 속으로 약 1인치(몇 센티미터) 밀어 넣습니다.
7. 케이블 타이로 조여 Convolute를 고정합니다.

그림 42. 풋 컨트롤 튜브 배선

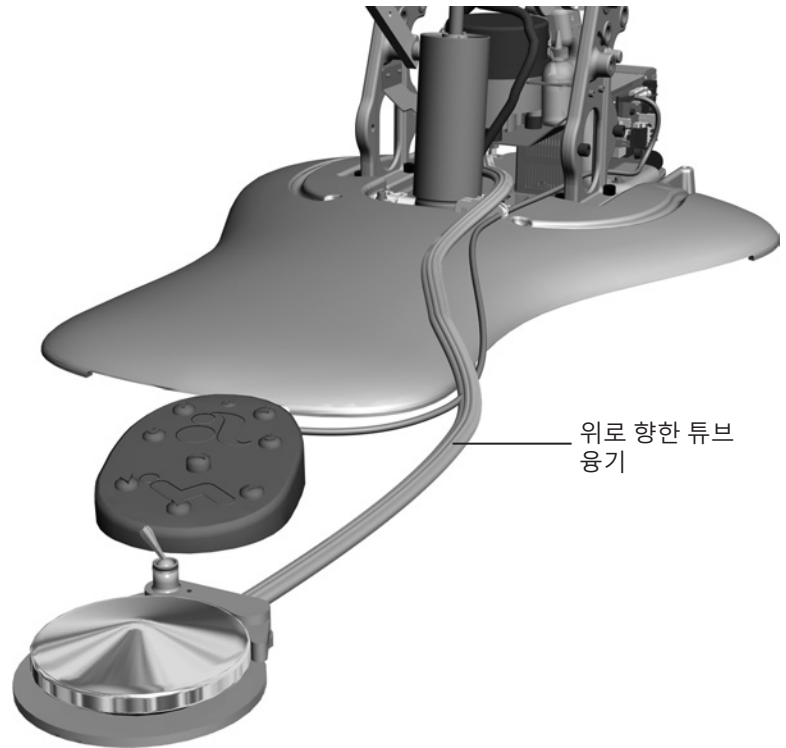
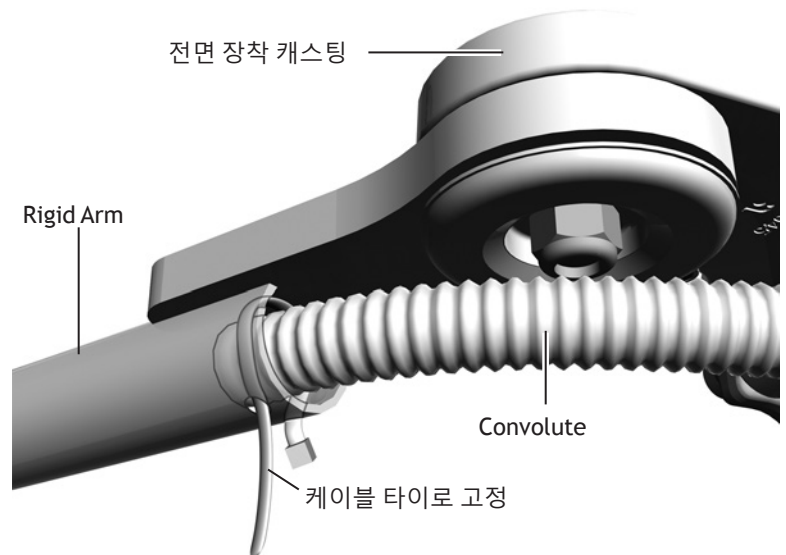


그림 43. Convolute를 통과하는 튜브 다발 배선



8. 급수통 및 딜리버리 시스템 튜브 끝에서 테이프를 제거합니다.
9. 급수통 및 딜리버리 시스템 튜브를 검은색 유압 튜브 뒤로 돌려서 전면 장착 위를 통과시켜 전원 공급 장치 뒤로 배선합니다.



참고 튜브를 올바르게 배선하지 않으면 딜리버리 시스템 Rigid Arm의 움직임을 방해할 수 있습니다.

10. 딜리버리 시스템 전원 코드, 접지선 및 데이터 라인을 전면 장착 위로 통과시켜 아래 전원 공급 장치의 제어 회로 기판으로 배선합니다.
11. 시스템에 보조자용 기구가 포함되어 있으면 리프트 실린더를 돌아서 시린지 튜브를 전원 공급 장치 뒤로 배선합니다.

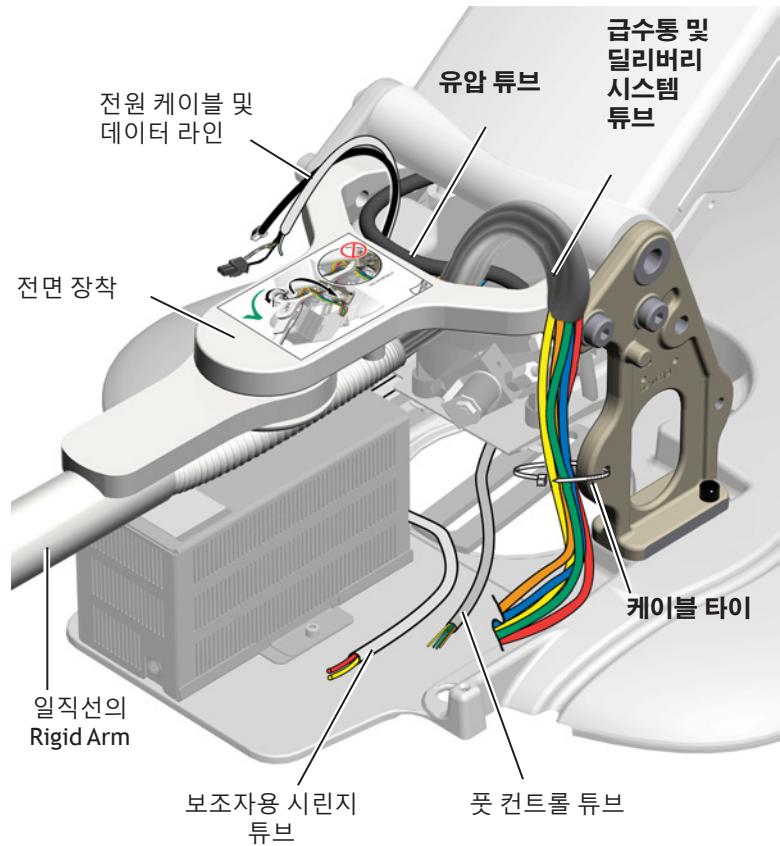
튜브 정렬

1. Rigid Arm이 체어 중간에서 전면 장착과 평행하게 나오도록 놓습니다.
2. 튜브를 깔끔하게 모읍니다. 체어 타워에 케이블 타이로 묶습니다.



참고 시스템에 트레이 홀더가 포함된 경우 32페이지의 “트레이 홀더 설치(옵션)”를 참조하십시오. 포함되지 않은 경우 36페이지의 “굴곡 플로어 박스 설치”를 참조하십시오.

그림 44. 튜브 및 와이어 배선



서포트 센터가 장착된 딜리버리 시스템 설치 (334 및 335)

부품 설치

1. 체어를 내립니다. 전원을 끕니다.
2. 딜리버리 시스템 포스트에 올바른 Trim Ring이 끼어 있는지 확인합니다.
 - 텔레스코핑 암에 장착된 보조자용 기구 말고 딜리버리 시스템만 시스템에 포함된 경우 그림 45의 위 Trim Ring을 사용합니다.
 - 시스템에 딜리버리 시스템과 텔레스코핑 암에 장착된 보조자용 기구가 포함된 경우 그림 45의 아래 Trim Ring을 사용합니다.

이 섹션에서 필요한 공구

육각 키 세트	대각선 커터
조절식 렌치	Sleeve pusher

그림 45. 딜리버리 시스템 포스트 Trim Ring

이 Trim Ring은 딜리버리 시스템 포스트에 끼어 있습니다.



딜리버리 시스템과 함께 사용되는 Trim Ring

이 Trim Ring은 보조자용 기구 박스에 들어 있습니다.



딜리버리 시스템 및 텔레스코핑 암에 장착된 보조자용 기구와 함께 사용되는 Trim Ring

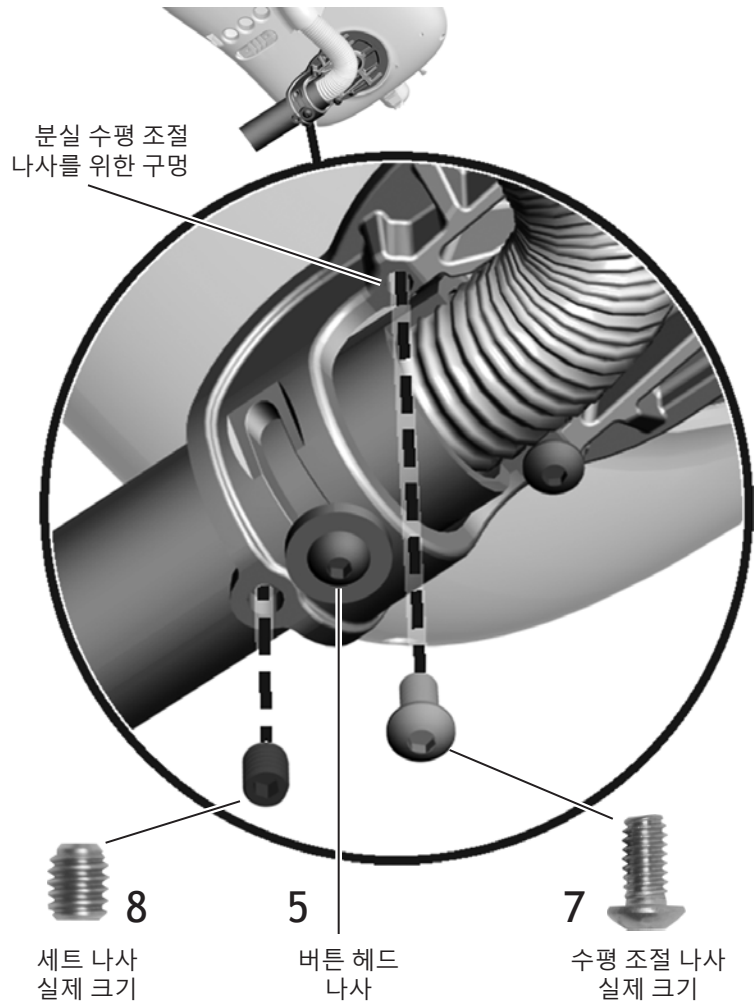
3. 딜리버리 시스템을 박스에서 꺼내 어깨 위로 균형을 잡아 들면 한 손으로 튜브 다발을 배선할 수 있습니다.
딜리버리 시스템 포스트를 서포트 센터의 체어 앞부리를 향한 포스트 구멍에 삽입합니다.
4. 튜브 다발을 서포트 센터에 배선한 다음 딜리버리 시스템 포스트를 서포트 센터에 완전히 삽입합니다.

그림 46. 딜리버리 시스템 들기



5. 5/32인치 육각 키를 사용하여 버튼 헤드 나사를 풀습니다.
6. 분실 수평 조절 나사를 위한 구멍 위에 위치하도록 컨트롤 헤드를 회전합니다.

그림 47. 컨트롤 헤드 설치



7. 5/32인치 육각 키를 사용하여 1/4-20 x 1/2인치 수평 조절 나사를 설치하고 조입니다.
8. 5/32인치 육각 키를 사용하여 3/8인치 세트 나사를 설치합니다.

9. 핸드피스 튜브를 홀더에 설치하고 조정 키들을 컨트롤 헤드 측면 구멍에 삽입합니다.

! **참고** Continental 딜리버리 시스템을 설치하는 경우 Whip 후크를 Whip에 삽입하십시오. Whip 후크 상단 끝은 컨트롤 헤드 전면을 향합니다.

그림 48. Whip 후크 및 조정 키 삽입

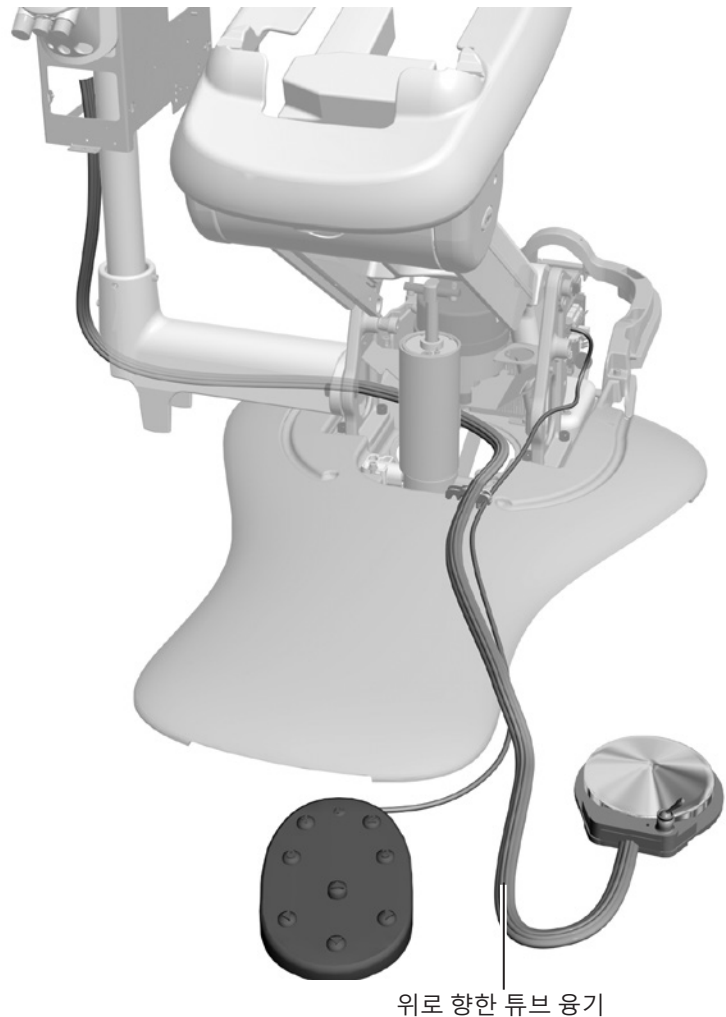


풋 컨트롤 튜브 배선

1. চে어를 최대할 올립니다.
2. চে어 등받이에서 풋 컨트롤 튜브를 চে어 베이스 장착을 통과하여 서포트 센터 안으로 배선합니다.

! **참고** 포스트 장착 시스템의 경우 풋 컨트롤 튜브를 Convolute를 고정하는 서포트 센터 하단 브래킷의 구멍을 통과시켜 배선합니다.

그림 49. 풋 컨트롤 튜브 배선



! **참고** 시스템에 트레이 홀더가 포함된 경우 다음 페이지의 “트레이 홀더 설치(옵션)”를 참조하십시오. 포함되지 않은 경우 다음 시스템 구성에 맞는 섹션을 참조하십시오.

- **베이스 장착 시스템** - 36페이지의 “굴곡 플로어 박스 설치”
- **포스트 장착 시스템** - 38페이지의 “원격 플로어 박스 설치”

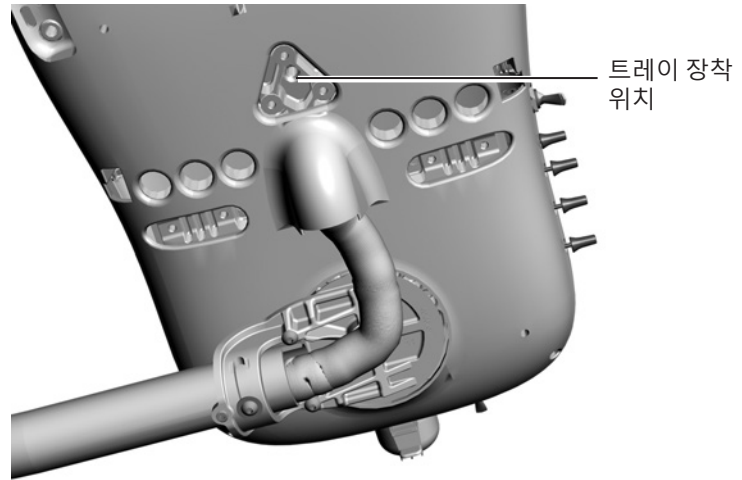
트레이 홀더 설치(옵션)

트레이 홀더 설치를 위해 딜리버리 시스템 유형을 선택하고 단계를 따릅니다.

Continental 딜리버리 시스템

5/32인치 육각 키와 3개의 10-32 x 3/4인치 나사를 사용하여 컨트롤 헤드 바닥 가운데에 장착 암을 부착합니다.

그림 50. Continental 컨트롤 헤드상의 트레이 장착 위치



Traditional 딜리버리 시스템

참고 대형 트레이 홀더는 소형 트레이 홀더와 다른 방향으로 장착 암에 부착합니다. 올바른 방향은 그림 51 및 그림 52를 참조하십시오.

1. 1/8인치 육각 키와 10-32 x 1/2인치 나사를 사용하여 장착 암에 트레이 홀더 바닥을 부착합니다.

주의 트레이 표면이 손상되거나 장착이 파손될 수 있으니 나사를 너무 조이지 마십시오.

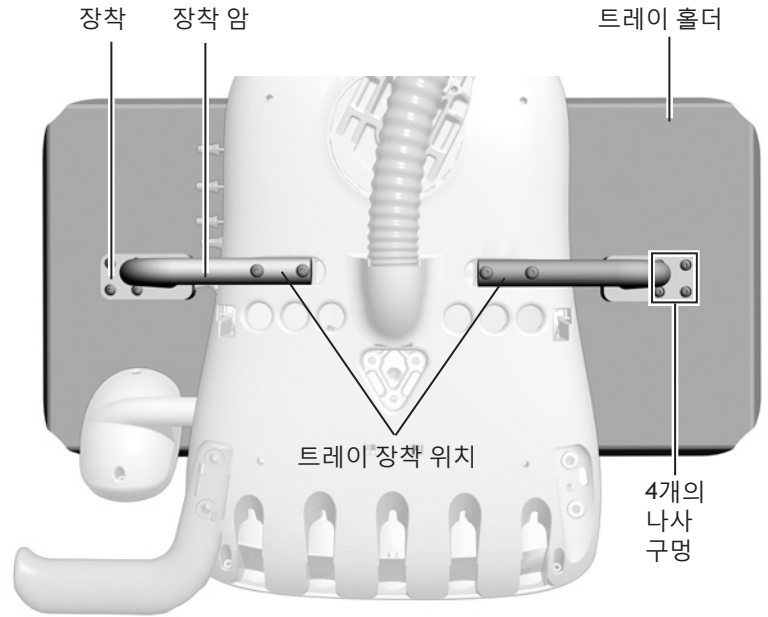
2. 1/8인치 육각 키와 2개의 10-32 x 1인치 버튼 헤드 나사를 사용하여 컨트롤 헤드 바닥 측면에 장착 암을 부착합니다.

팁 트레이 홀더는 컨트롤 헤드 양쪽에 설치할 수 있지만 조정 키에 더 쉽게 접근할 수 있게 조정 키 반대쪽에 장착하는 것이 좋습니다.

참고 시스템에 다른 모듈이 포함되지 않는다면 다음 시스템 구성에 따른 섹션을 참조하십시오.

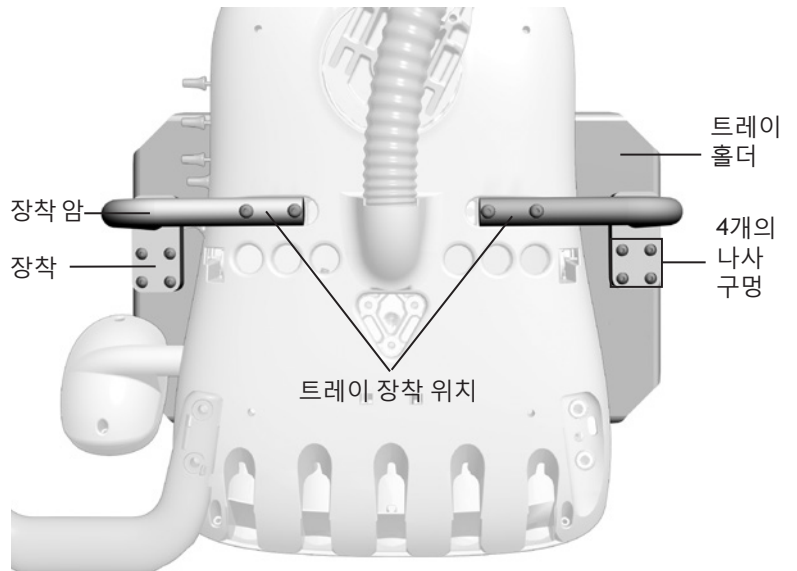
- **베이스 장착 시스템** - 36페이지의 “굴곡 플로어 박스 설치”
- **포스트 장착 시스템** - 38페이지의 “원격 플로어 박스 설치”

그림 51. 대형 트레이 홀더 설치



대형 트레이 홀더를 설치할 때 장착의 4개의 나사 구멍이 컨트롤 헤드 측면 바깥쪽을 향하게 합니다.

그림 52. 소형 트레이 홀더 설치



소형 트레이 홀더를 설치할 때 장착의 4개의 나사 구멍이 컨트롤 헤드 전면 쪽을 향하게 합니다.

치과용 라이트 설치

A-dec 371 또는 300용 A-dec 571 치과용 라이트 부품의 설치 절차는 라이트를 설치할 체어 유형에 관계 없이 동일합니다. 라이트 케이블의 배선과 연결은 설치하는 시스템에 따라 다릅니다.

치과용 라이트 구성 요소 설치

1. Trim Ring을 서포트 센터 포스트 상단에 끼운 다음 서포트 센터 포스트에 중간 포스트를 삽입합니다.
중간 포스트의 플러그로 막힌 구멍이 체어 쪽을 향하게 합니다.
A-dec 382 치과용 라이트를 설치하는 경우 중간 포스트의 플러그로 막힌 구멍이 발판과 같은 방향을 향하게 합니다.



참고 포스트가 완전히 들어가도 하얗게 칠해진 부분 사이에는 여전히 간극이 있습니다. 이 간격은 서포트 센터 커버 뒤가 될 것입니다.

2. 중간 포스트 상단을 고무 망치로 살짝 두드립니다. 너무 세게 치면 제거하기 어려워집니다.
3. 플라스틱 베어링을 중간 포스트에 삽입합니다.
4. 트림 커버를 라이트 포스트에 끼웁니다.
5. 라이트 케이블을 중간 포스트 안에 배선합니다.
6. 라이트 포스트를 중간 포스트에 완전히 삽입하고 트림 커버를 베어링과 중간 포스트 위에 덮습니다.

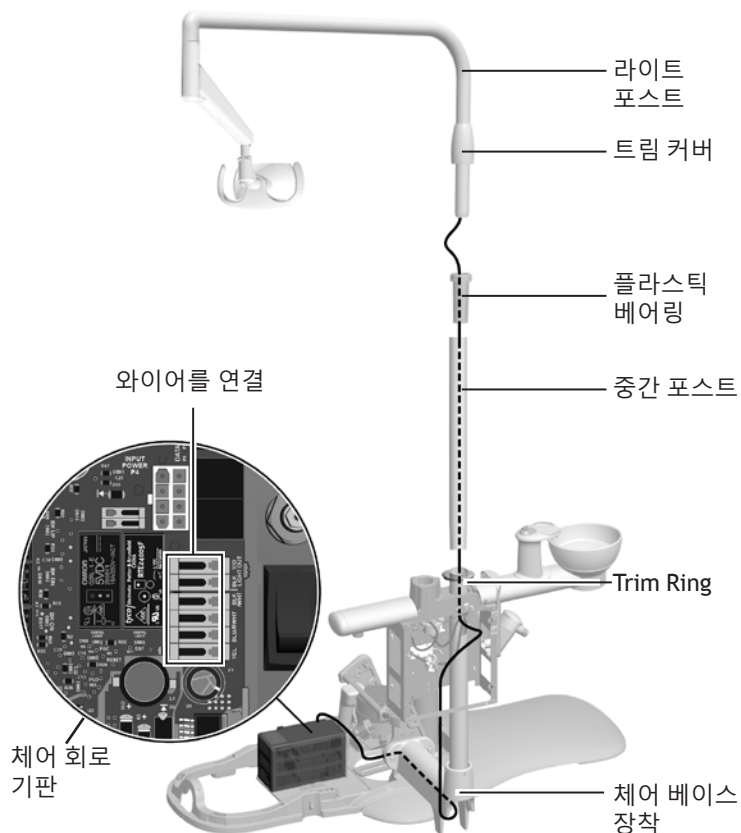
이 섹션에서 필요한 공구

고무 망치

그림 53. A-dec 371 치과용 라이트



그림 54. 치과용 라이트 설치



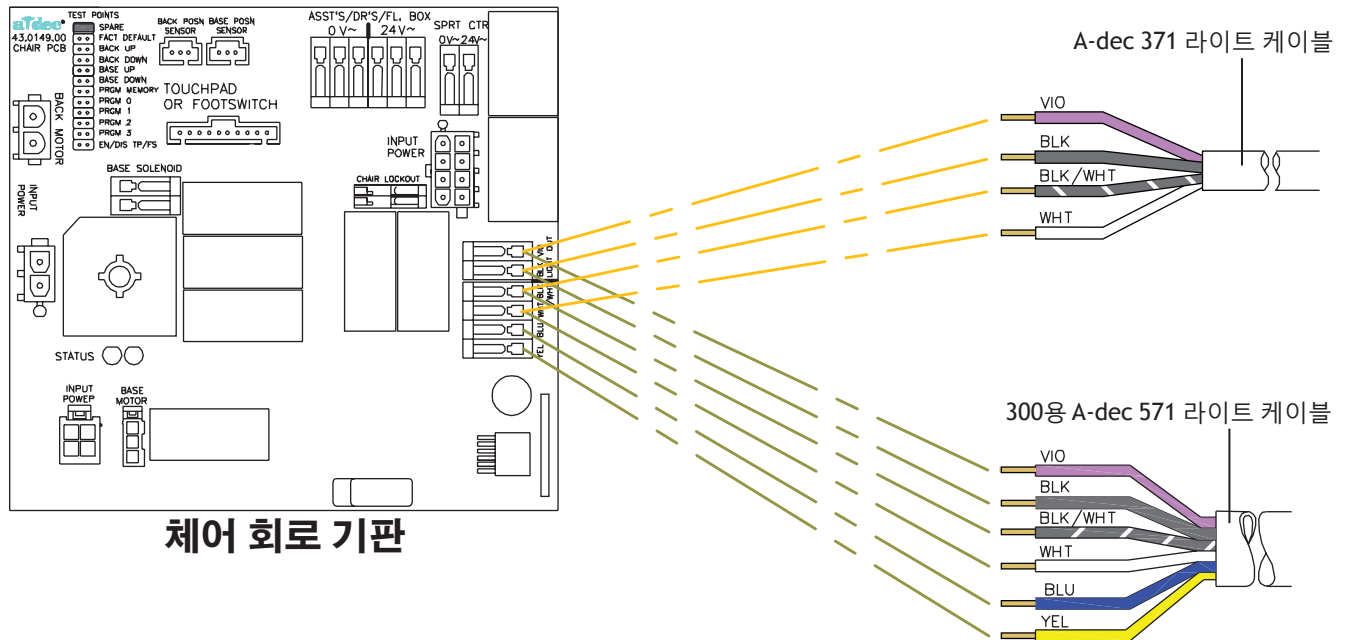
치과용 라이트 케이블 배선 및 연결



주의 회로기판의 전기 부품은 정전기에 민감하므로 주의해서 다루십시오.

1. 치과용 라이트 부품이 설치된 상태에서 라이트 케이블을 서포트 센터 하단과 체어 베이스 장착을 통과시켜 체어 아래 기구 영역의 체어 회로기판까지 배선합니다(앞 페이지 그림 54 참조).
2. 전원을 끕니다.
3. 시스템의 라이트 유형에 맞는 치과용 라이트 와이어를 체어 회로기판의 해당 연결부에 부착합니다.
 - **A-dec 371**에는 Terminal strip J5에 연결되는 검정 및 보라색 와이어와, Terminal strip J6에 연결되는 검정/흰색, 흰색 와이어가 있습니다.
 - **300용 A-dec 571**에는 Terminal strip J5에 연결되는 검정 및 보라색 와이어와, Terminal strip J6에 연결되는 검정/흰색, 흰색, 파랑, 노랑 와이어가 있습니다.

그림 55. 치과용 라이트 와이어 연결



참고 포스트 장착 시스템이 있는 경우 A-dec 371 또는 300용 A-dec 571 라이트를 이 체어에 설치하기 위해 키트에 포함된 다음 문서를 참조하십시오.

- A-dec 511 치과용 체어 - 편 번호 [P/N] 86.0119.00
- A-dec Cascade, Decade, Performer 또는 Priority Dental Chairs - 편 번호 [P/N] 86.0118.00

굴곡 플로어 박스 설치

굴곡 플로어 박스 프레임 설치

1. 114mm(4.5인치)보다 큰 물체 및 프레임 후면과 최소 76mm(3인치)의 거리를 두고 기구 주위에 굴곡 플로어 박스 프레임을 둡니다. 그림 56의 회색 줄무늬 영역에는 아무것도 없어야 합니다.



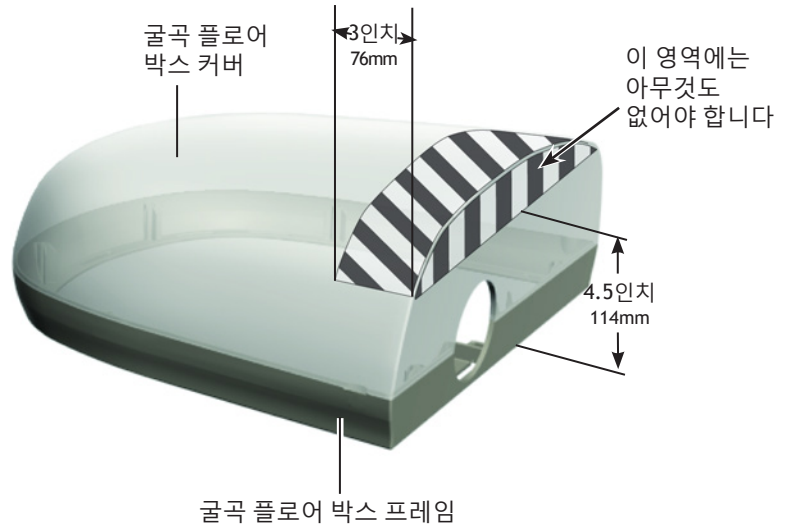
주의 위에 설명된 공간을 충분히 남겨두지 않으면 전원 공급 장치 커버 설치가 불가능합니다.

2. 프레임을 바닥에 부착합니다.
 - 나무 바닥에는 십자 드라이버와 1-1/4인치 사이즈 #10 나사를 사용합니다.
 - 콘크리트 바닥에는 1/4인치 석재용 드릴 비트를 사용하여 프레임을 통과할 나사가 들어갈 2개의 구멍을 만듭니다. 구멍에 플라스틱 앵커를 삽입한 다음 십자 드라이버와 1-1/4인치 사이즈 #10 나사를 사용합니다.

이 섹션에서 필요한 공구

줄자	1/4인치 석재용 드릴 비트
십자 드라이버	Sleeve pusher
대각선 커터	플라이어

그림 56. 굴곡 플로어 박스 커버 및 프레임



Convolute 설치

1. 체어 플러그를 뽑습니다.
2. 전원 공급 장치 커버 프레임과 굴곡 플로어 박스 커버 프레임 사이의 거리를 측정하고 Convolute를 크기에 맞게 자릅니다.

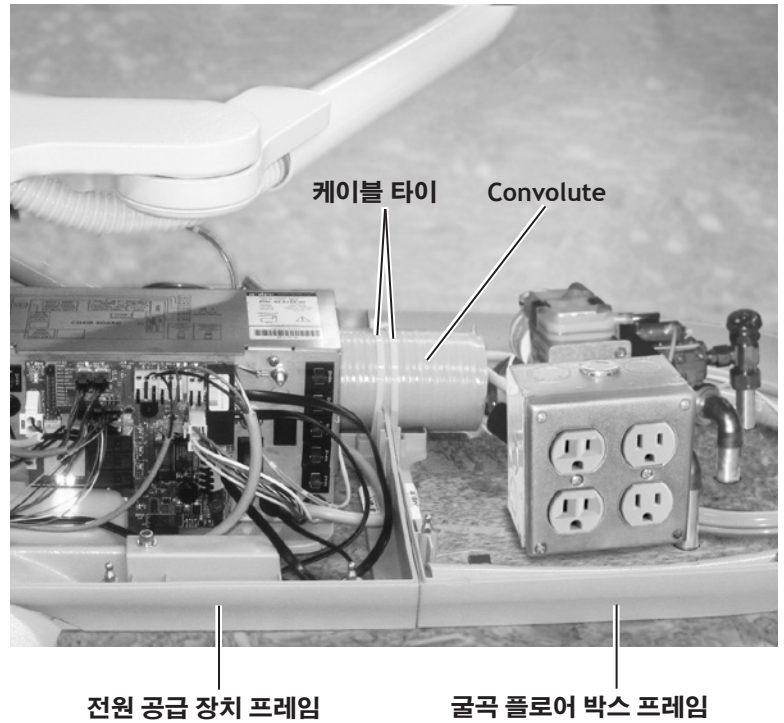


팁 Convolute는 프레임에 고정하기 위해 각 프레임 뒤로 몇 인치 연장해야 합니다.

3. 전원 공급 장치 프레임의 케이블 타이 안으로 Convolute를 5cm(2인치) 들어오게 배선합니다.
4. 플라이어를 사용하여 Convolute가 단단히 고정되도록 케이블 타이를 조입니다. 케이블 타이의 남은 부분을 자릅니다.
5. 굴곡 플로어 박스 프레임의 케이블 타이 안으로 Convolute를 5cm(2인치) 들어오게 배선합니다.
6. 플라이어를 사용하여 Convolute가 단단히 고정되도록 케이블 타이를 조입니다. 케이블 타이의 남은 부분을 자릅니다.
7. Convolute를 통과하여 튜브, 전원 코드 및 석션 라인을 배선합니다.

시스템과 연결될 준비가 되었습니다. 자세한 39페이지의 “기구 연결” 을 참조하십시오.

그림 57. Convolute 설치 및 기구 배선



원격 플로어 박스 설치

1. 원격 플로어 박스에서 보호층을 제거한 다음 기구 위에 플로어 박스를 놓습니다.
2. 플로어 박스에서 서포트 센터 하단까지 거리를 재고 그 거리에 맞춰 Convolute를 자릅니다.
3. 십자 드라이버와 6개의 사이즈 #10 나사를 사용하여 플로어 박스를 바닥에 고정합니다.

시스템과 연결될 준비가 되었습니다. 자세한 내용은 다음 페이지의 “기구 연결”을 참조하십시오.

이 섹션에서 필요한 공구

대각선 커터	십자 드라이버
5/64인치 육각 키	Sleeve pusher

그림 58. 원격 플로어 박스



기구 연결

시스템 구성은 해당하는 섹션을 참조하십시오.

Radius형 플로어 박스 기구39
 Radius형 모듈41
 Radius형 보조자용기구(전용).....45
 서포트 센터 전원 및 데이터46
 서포트 센터 플로어 박스 기구55
 서포트 센터 모듈57

Radius형 플로어 박스 기구

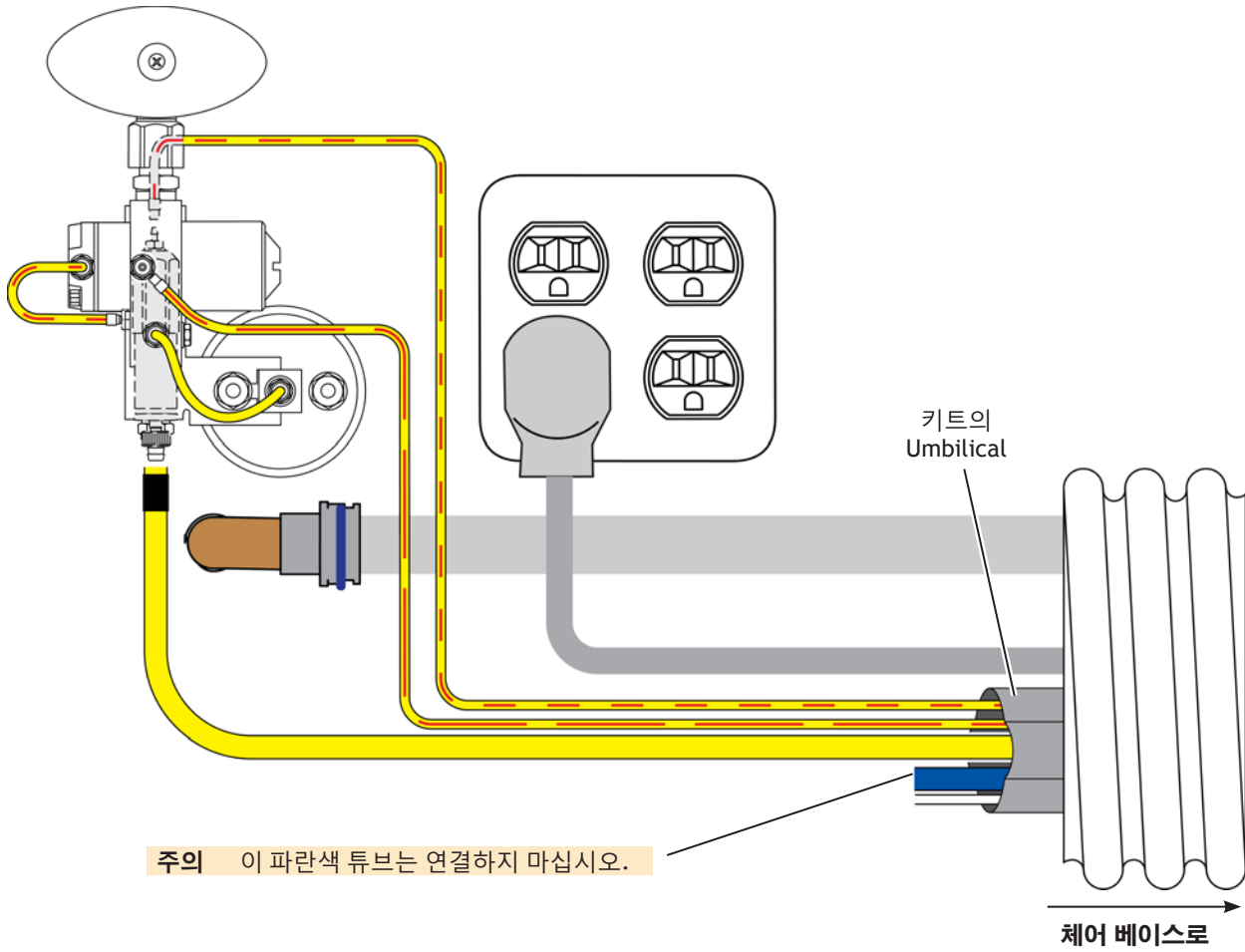
Radius형 모듈은 굴곡 플로어 박스의 기구에 연결됩니다. 키트의 Umbilical을 사용하여 그림 59와 같이 공기 및 물 튜브 연결을 완료합니다.

그림 59. Radius형 모듈과 굴곡 플로어 박스 세트



주의 키트의 Umbilical에는 파란색 튜브가 있습니다. 이 파란색 튜브는 연결하지 마십시오.

그림 60. Radius형 모듈용 플로어 박스 튜브 연결



Radius형 모듈

전원 및 데이터 연결



주의 회로 기관의 전기 부품은 정전기에 민감하므로 취급 시 주의하시기 바랍니다.



참고 이 절차는 보조자용 기구 및 딜리버리 시스템용입니다.

1. 전원을 끕니다.
2. 조절식 렌치를 사용하여 전원 공급 장치의 포스트에 딜리버리 시스템의 접지선을 부착합니다.
3. 접지선을 전원 공급 장치에 연결하고 검은색 와이어를 OVAC에 연결합니다. 그리고 회색 와이어는 제어 기관 Terminal strip J2의 24VAC에 연결합니다.
4. 검은색 두 포지션 커넥터를 전원 공급 장치에 있는 검은색 두 포지션 24VAC 절연선에 연결합니다.
5. 데이터 라인을 데이터 포트에 꽂습니다.



참고 311 전원 공급 장치 상단에 제어 회로 기관 전기 연결도가 있습니다.

6. 와이어를 모아 케이블 타이로 묶습니다.



참고 전원 케이블 및 데이터 라인이 전원 공급 장치 커버의 전원 표시등 및 렌즈를 가리지 않도록 주의하십시오.

그림 61. 전기 및 데이터 라인 연결

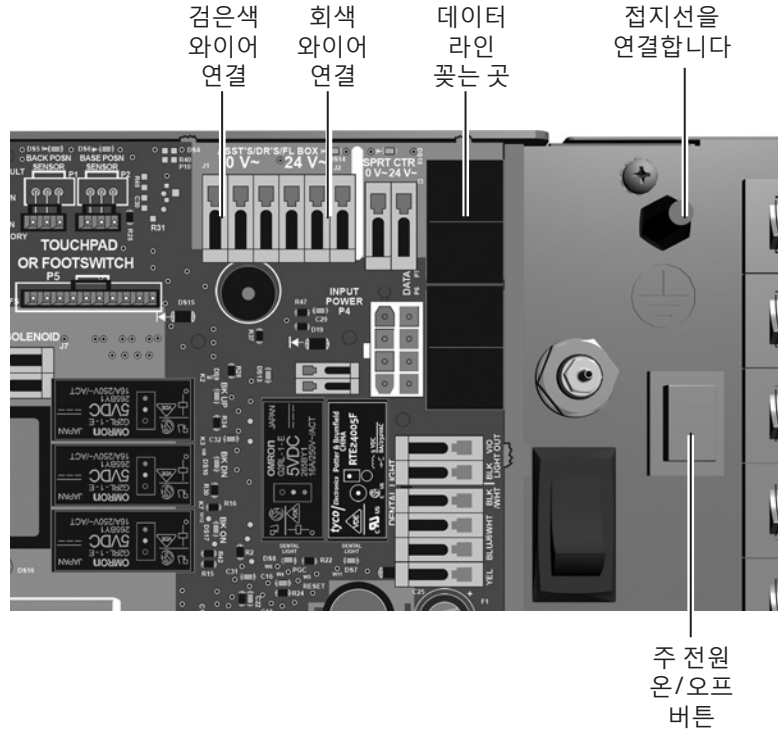
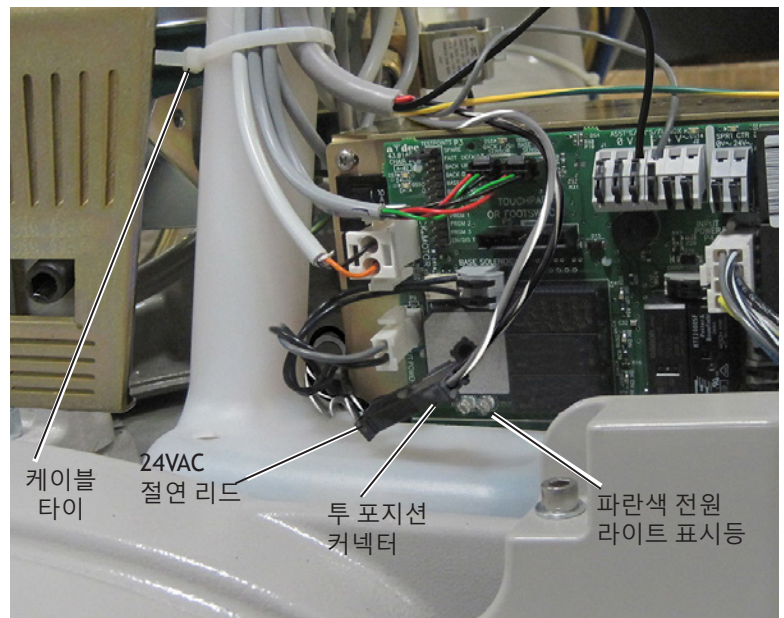


그림 62. 올바르게 묶인 와이어



튜브 연결

키트의 Umbilical을 사용하여 그림 63과 같이 공기 및 물 튜브 연결을 완료합니다.

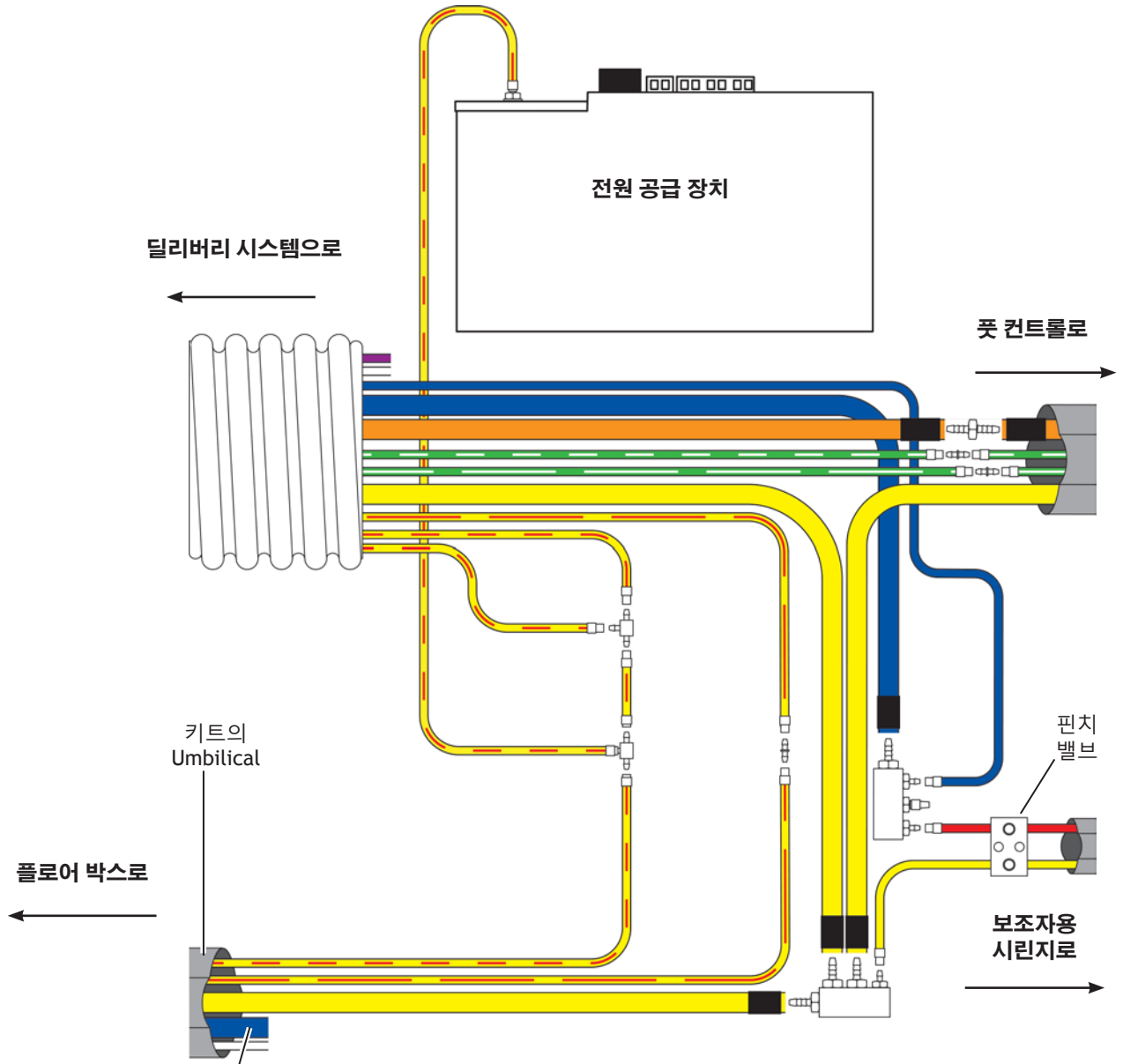


주의 키트의 Umbilical에는 파란색 튜브가 있습니다. 이 파란색 튜브는 연결하지 마십시오.



참고 물 분배기를 설치할 때 분배기 내 물 고임을 방지하기 위해 Barb가 끝에 연결되도록 합니다 (44페이지의 그림 64 참조).

그림 63. Radius형 모듈 기구 연결



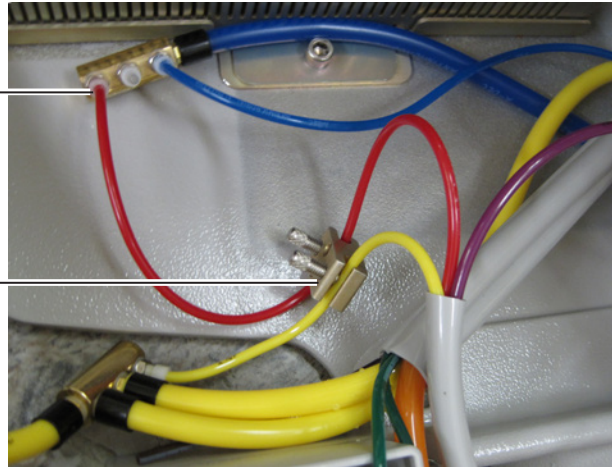
주의 이 파란색 튜브는 연결하지 마십시오.

7. 시스템에 보조자용 기구가 있는 경우 시린지의 노랑 및 빨강 튜브에 핀치 밸브를 설치합니다.

그림 64. 핀치 밸브 설치

이 Barb에
연결해야
합니다.

핀치 밸브

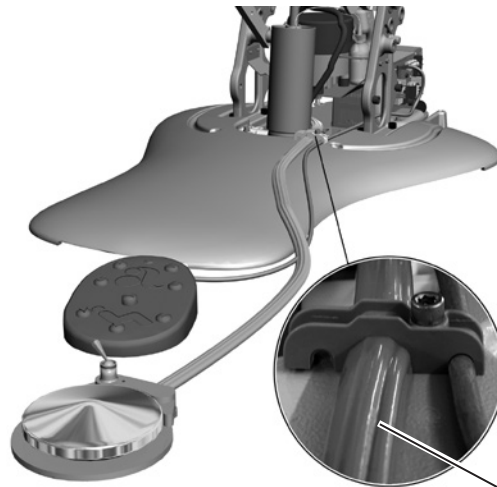


8. 3/16인치 육각 키를 사용하여 풋 컨트롤 튜브를 চে어 베이스의 Strain Relief에 고정합니다.

그림 65. 풋 컨트롤 튜브 고정



참고 풋 컨트롤 튜브의 용기가
위를 향하여 Strain Relief의 홈에
맞는 것이 바른 위치입니다.



위로 향한 튜브 용기

9. 전면 장착 상단에서 스티커를 조심스럽게 제거합니다.

그림 66. 배선 스티커 제거

이 스티커 제거



Radius형 보조자용기구(전용)

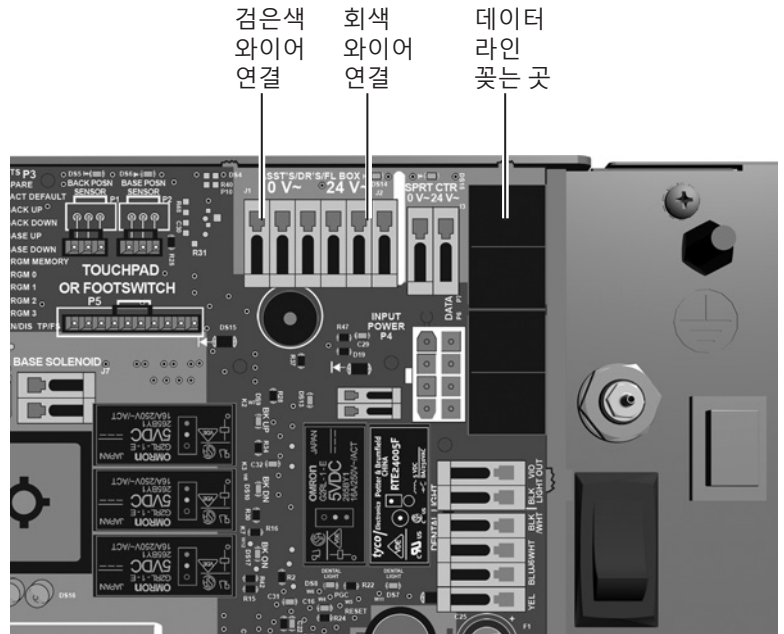
전원 및 데이터 연결



주의 회로 기판의 전기 부품은 정전기에 민감하므로 취급 시 주의하시기 바랍니다.

1. 전원을 끕니다.
2. 전원 케이블을 채어 회로 기판에 연결합니다. 검은색 와이어는 0VAC에, 회색 와이어는 24VAC에 연결합니다.
3. 데이터 라인을 데이터 포트에 꽂습니다.

그림 67. 전기 및 데이터 라인 연결



튜브 연결

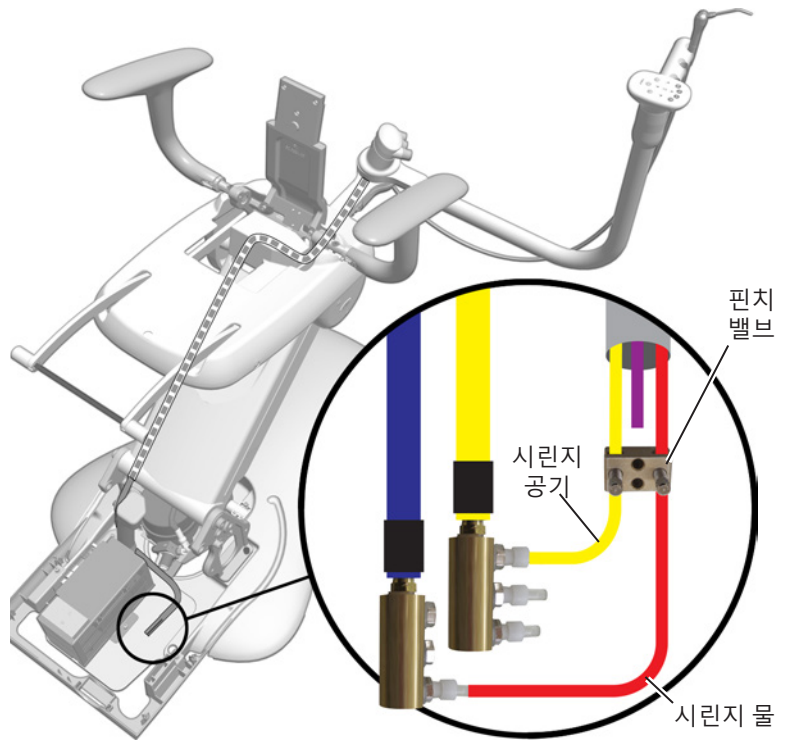
1. 그림 68과 같이 기구를 연결합니다.
 - 키트의 Umbilical을 사용하여 공기 튜브 연결을 완료합니다.
 - 물 분배기를 원격 급수통과 연결합니다.



참고 물 분배기를 설치할 때 분배기 내 물 고임을 방지하기 위해 Barb가 끝에 연결되도록 합니다.

2. 시린지 튜브에 핀치 밸브를 설치합니다.
3. 나머지 기구 연결은 36페이지의 "굴곡 플로어 박스 설치" 및 원격 급수통에 첨부된 지침을 참조하십시오.

그림 68. 시린지 튜브 배선 및 연결



서포트 센터 전원 및 데이터



주의 회로 기관의 전기 부품은 정전기에 민감하므로 취급 시 주의하시기 바랍니다.

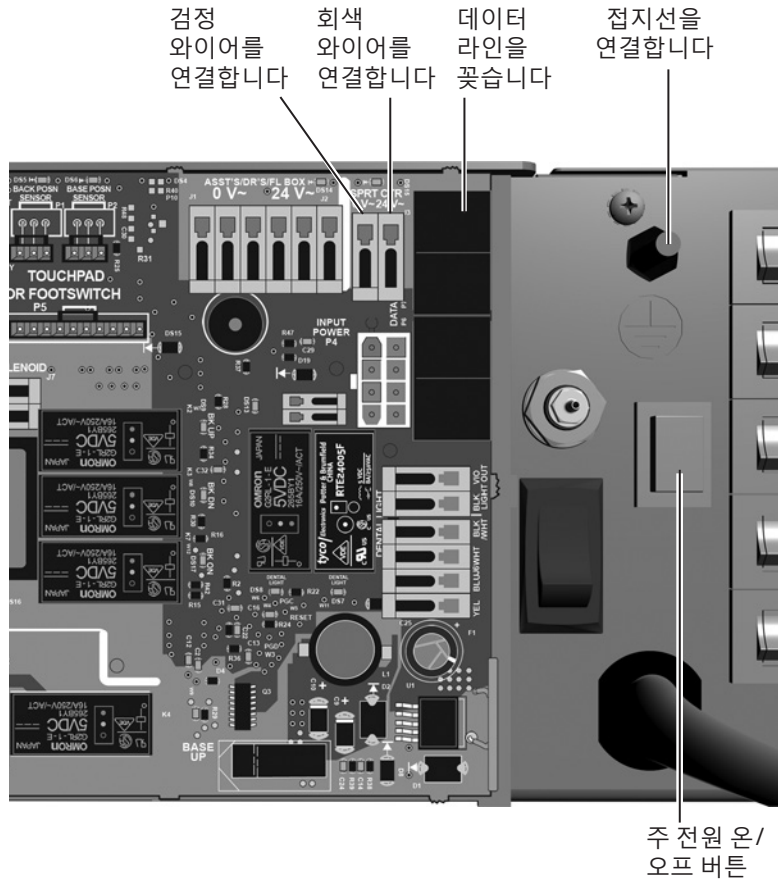
베이스 장착 시스템

1. 전원을 끕니다.
2. 조절 가능한 렌치를 사용하여 접지선을 연결합니다.
3. 전원 케이블을 제어 회로 기관 Terminal strip J3에 연결합니다. 검은색 와이어는 0VAC에, 회색 와이어는 24VAC에 연결합니다.
4. 데이터 라인을 데이터 포트에 꽂습니다.



참고 311 전원 공급 장치 상단에 제어 회로 기관 전기 연결도가 있습니다.

그림 69. 전기 및 데이터 라인 연결



A-dec 511 치과용 체어 포스트 장착 시스템

1. 전원 케이블 및 데이터 라인을 서포트 센터 하단을 통과하여 배선합니다.
2. 전원 케이블 및 데이터 라인을 어댑터 암 밑으로 리프트 암 아래를 지나 전원 공급 장치로 배선합니다.
3. Umbilical 램을 전원 케이블 및 데이터 라인 주위에 설치합니다.
4. 케이블 타이 2개를 사용하여 케이블을 어댑터 암에 고정합니다.
5. 전원을 끕니다.
6. 십자 드라이버를 사용하여 접지선을 전원 공급 장치 상단의 나사에 연결합니다.
7. 전선을 체어 회로 기판 Terminal strip J2에 연결합니다. 검은색 와이어는 0VAC에, 회색 와이어는 24VAC에 연결합니다.
8. 검은색 투 포지션 커넥터를 전원 공급 장치에 있는 검은색 투 포지션 24VAC 절연선에 연결합니다.
9. 데이터 라인을 체어 회로 기판의 데이터 포트에 꽂습니다.

그림 70. 케이블 배선

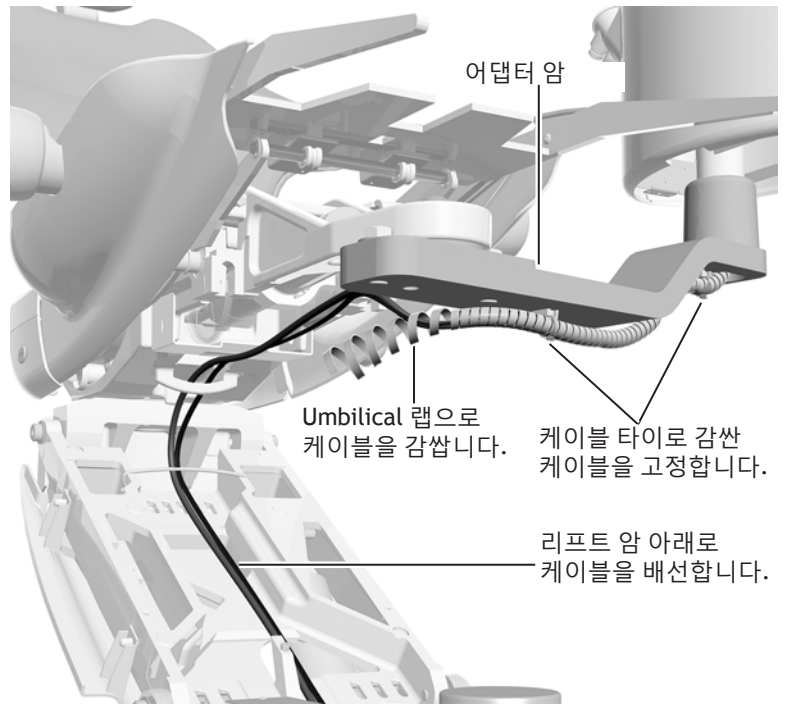
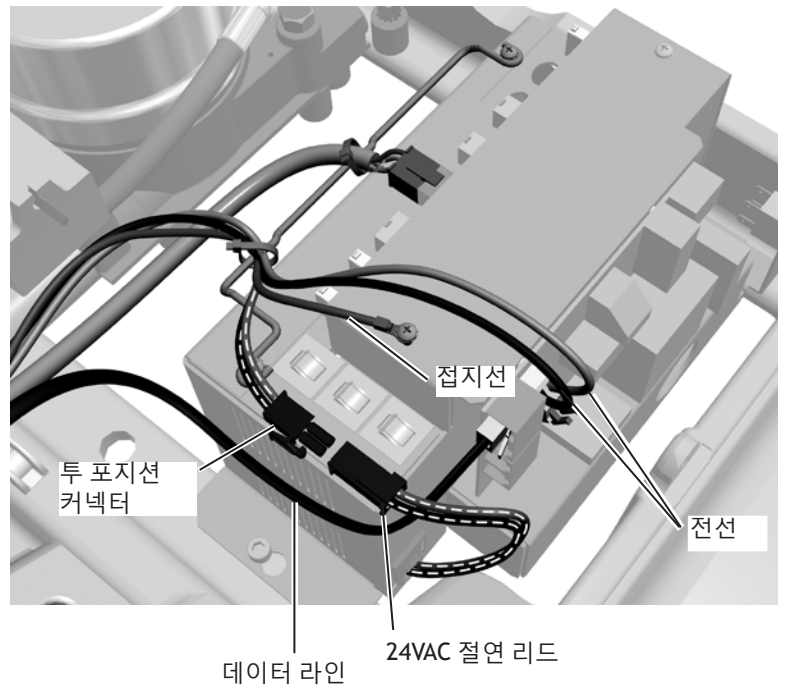


그림 71. A-dec 511 전원 및 데이터 연결



10. 서포트 센터 튜브 묶음을 Convolute를 통과시켜 배선합니다.
11. Convolute를 서포트 센터 프레임 하단의 브래킷을 통과시켜 단단히 부착될 때까지 몇 인치 밀어 올립니다.
12. 마스터 토글을 전원 공급 장치 공기 전기 스위치에 연결합니다.
13. Umbilical을 플로어 박스 안으로 배선합니다.
14. 5/64인치 육각 키로 고정 클립을 플로어 박스에 부착하여 Convolute를 고정합니다.
15. 플러그를 플로어 박스의 사용하지 않는 구멍에 삽입합니다.

그림 72. 원격 플로어 박스 내부에 고정 클립 부착



A-dec 411 치과용 체어의 포스트 장착 시스템

1. 전원 케이블 및 데이터 라인을 서포트 센터 하단을 통과하여 배선합니다.
2. 전원 케이블 및 데이터 라인을 어댑터 암 밑으로 하단 커버 입구를 통과하여 리프트 암 아래 전원 공급 장치가 위치한 곳으로 배선합니다.
3. Umbilical 랍으로 전원 케이블 및 데이터 라인을 감쌉니다. 시스템에 치과용 라이트가 포함된 경우 치과용 라이트 케이블도 함께 감쌉니다.
4. 감싼 케이블을 케이블 타이 3개를 사용하여 어댑터 암 및 플라스틱 커버에 고정합니다.
5. 전원을 끕니다.
6. 3/8인치 콤비네이션 렌치를 사용하여 접지선을 부착합니다.
7. 검은색 와이어를 체어 회로 기관의 서포트 센터(SPRT CTR) 0VAC 연결에 연결합니다.
8. 회색 와이어를 체어 회로 기관의 서포트 센터(SPRT CTR) 24VAC 연결에 연결합니다.
9. 데이터 라인을 체어 회로 기관의 데이터 포트에 꽂습니다.
10. 검은색 투 포지션 커넥터를 검은색 24VAC 절연선에 연결합니다.
11. 시스템 모듈의 모든 전기 연결이 완료되면 전원 공급 장치의 가장자리 아래에 케이블을 고정합니다.
12. 서포트 센터 튜브 묶음을 Convolute를 통과시켜 배선합니다.
13. Convolute를 서포트 센터 프레임 하단의 브래킷을 통과시켜 단단히 부착될 때까지 몇 인치 밀어 올립니다.
14. 마스터 토글을 전원 공급 장치 공기 전기 스위치에 연결합니다.

그림 73. 케이블 배선

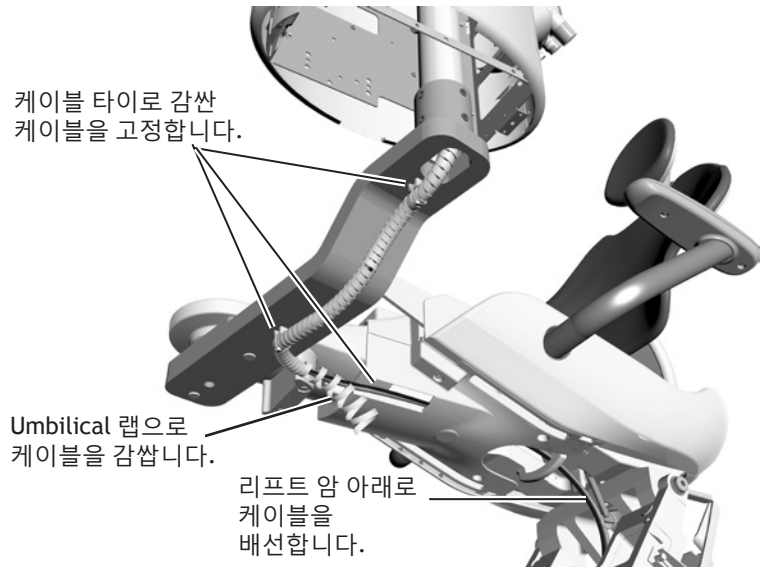
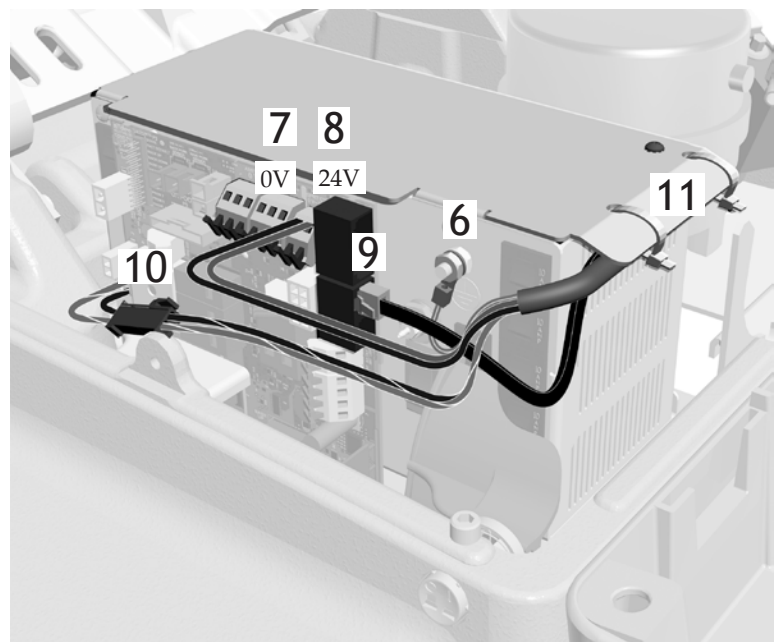


그림 74. A-dec 411 전원 및 데이터 연결



15. Umbilical을 플로어 박스 안으로 배선합니다.
16. 5/64인치 육각 키로 고정 클립을 플로어 박스에 부착하여 Convolute를 고정합니다.
17. 플러그를 플로어 박스의 사용하지 않는 구멍에 삽입합니다.

그림 75. 원격 플로어 박스 내부에 고정 클립 부착



A-dec Cascade, Decade 또는 Performer 치과용 제어의 포트 장착 시스템

시스템의 제어 회로 기판 유형에 따라 절차를 수행합니다.

데이터 포트가 없는 제어 회로 기판



참고 이 제어 회로 기판을 사용하면 A-dec 300 터치패드로 자동 치과용 라이트와 제어 이동을 조작할 수 없습니다.

1. 튜브 묶음과 와이어를 서포트 센터 하단에서부터 Convolute를 통과시켜 배선합니다.
2. Convolute를 서포트 센터 프레임 하단의 브래킷을 통과시켜 단단히 부착될 때까지 몇 인치 밀어 올립니다.

3. Umbilical을 플로어 박스 안으로 배선합니다.
4. 5/64인치 육각 키로 고정 클립을 플로어 박스에 부착하여 Convolute를 고정합니다.

5. 전원을 끕니다.
6. 플로어 박스에서 십자 드라이버로 접지선을 전원 공급 장치 상단에 연결합니다.
7. 전원 케이블을 전원 공급 장치에 연결합니다. 검은색 와이어는 0VAC에, 회색 와이어는 24VAC에 연결합니다.
8. 검은색 두 포지션 커넥터를 전원 공급 장치에 있는 검은색 두 포지션 24VAC 절연선에 연결합니다.
9. 플러그를 플로어 박스의 사용하지 않는 구멍에 삽입합니다.

그림 76. 데이터 포트가 없는 제어 회로 기판



그림 77. 원격 플로어 박스 내부에 고정 클립 부착

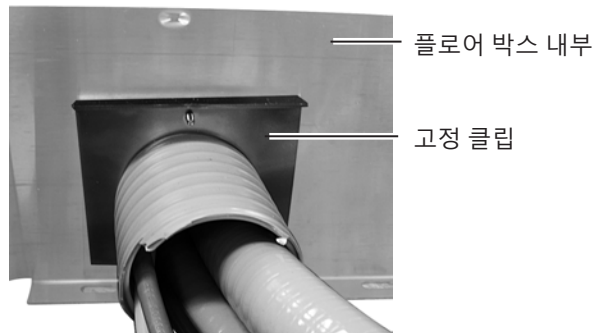
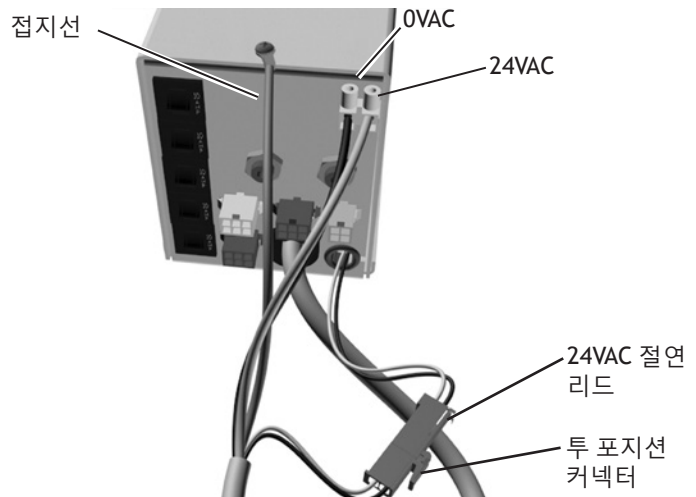


그림 78. 전원 공급 장치 연결



데이터 포트가 있는 제어 회로 기판

그림 79. 데이터 포트가 있는 제어 회로 기판



참고 이 제어 회로 기판을 사용하면 A-dec 300 터치패드로 자동 초과용 라이트와 제어 이동을 조작할 수 있습니다.

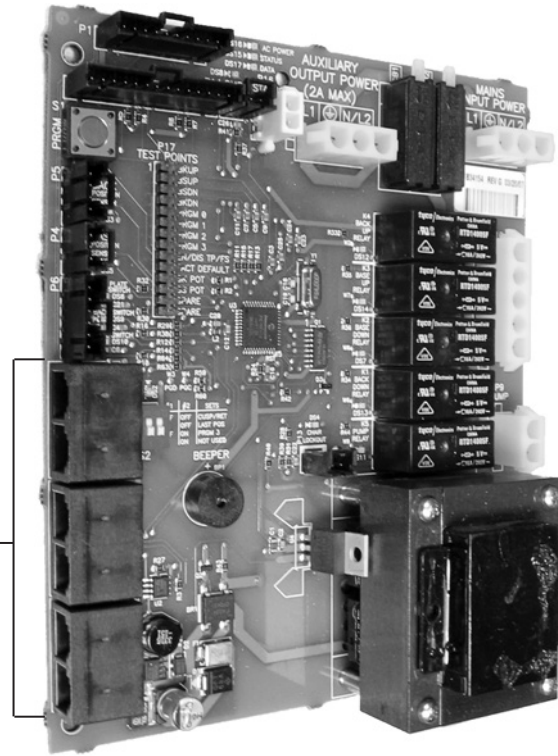
1. 남은 데이터 라인을 플로어 박스 키트에서 제거하고 서포트 센터 포트 기판의 데이터 포트에 꽂습니다.
2. 데이터 라인을 서포트 센터 장착 아래로 체어를 통과시켜 제어 회로 기판까지 배선합니다.



참고 Performer 포스트 장착 제어 어댑터(핀 넘버 [P/N] 77.0922.00)에는 케이블 타이와 접착제 도포 장착이 제공됩니다. 이를 사용하여 제어 어댑터 아래에 데이터 라인을 고정합니다.

3. 데이터 라인을 제어 회로 기판의 데이터 포트에 꽂습니다.
4. 튜브 묶음과 와이어를 서포트 센터 하단에서부터 Convolute를 통과시켜 배선합니다.
5. Convolute를 서포트 센터 프레임 하단의 브래킷을 통과시켜 단단히 부착될 때까지 몇 인치 밀어 올립니다.

데이터 포트



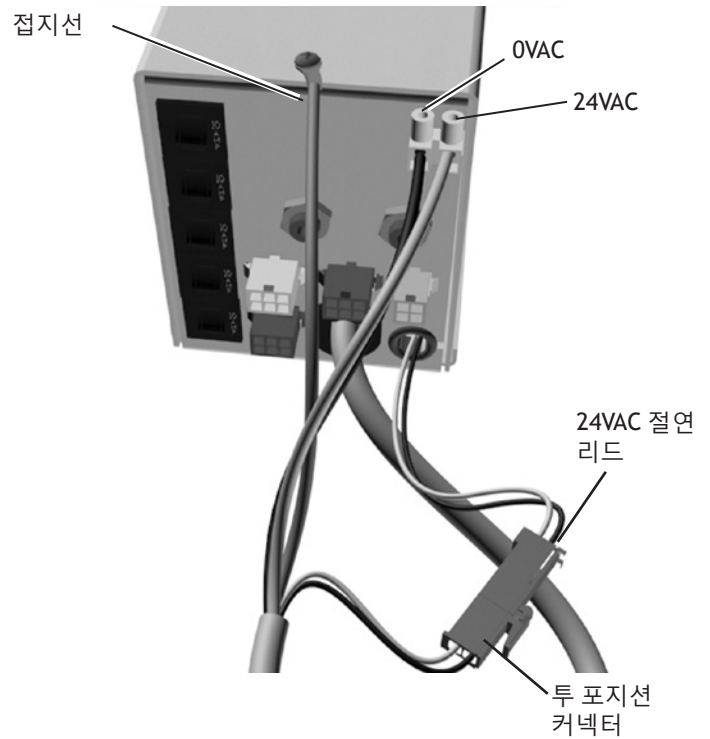
6. Umbilical을 플로어 박스 안으로 배선합니다.
7. 5/64인치 육각 키로 고정 클립을 플로어 박스에 부착하여 Convolute를 고정합니다.

그림 80. 원격 플로어 박스 내부에 고정 클립 부착



8. 전원을 끕니다.
9. 플로어 박스에서 십자 드라이버로 접지선을 전원 공급 장치 상단에 연결합니다.
10. 전원 케이블을 전원 공급 장치에 연결합니다. 검은색 와이어는 0VAC에, 회색 와이어는 24VAC에 연결합니다.
11. 검은색 두 포지션 커넥터를 전원 공급 장치에 있는 검은색 두 포지션 24VAC 절연선에 연결합니다.
12. 플러그를 플로어 박스의 사용하지 않는 구멍에 삽입합니다.

그림 81. 전원 공급 장치 연결



A-dec Priority 치과용 체어의 포스트 장착 시스템

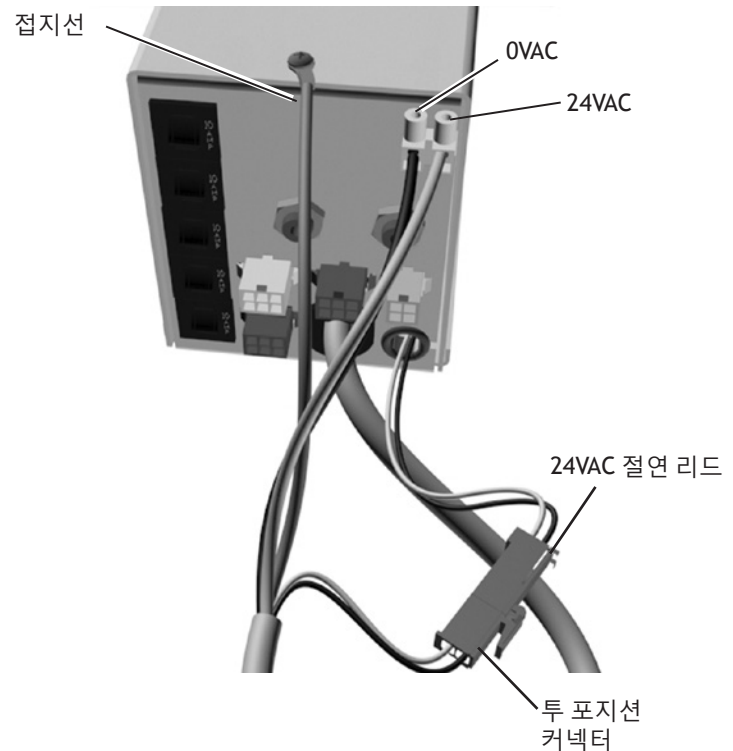
1. 튜브 묶음, 전원 케이블 및 데이터 라인을 서포트 센터에서부터 Convolute를 통과시켜 배선합니다.
2. Convolute를 서포트 센터 프레임 하단의 브래킷을 통과시켜 단단히 부착될 때까지 몇 인치 밀어 올립니다.
3. Umbilical을 플로어 박스 안으로 배선합니다.
4. 5/64인치 육각 키로 고정 클립을 플로어 박스에 부착하여 Convolute를 고정합니다.

그림 82. 원격 플로어 박스 내부에 고정 클립 부착



5. 플로어 박스에서 데이터 라인을 끄습니다.
6. 전원을 끕니다.
7. 전원 케이블을 전원 공급 장치에 연결합니다. 검은색 와이어는 0VAC에, 회색 와이어는 24VAC에 연결합니다.
8. 검은색 투 포지션 커넥터를 전원 공급 장치에 있는 검은색 투 포지션 24VAC 절연선에 연결합니다.
9. 플러그를 플로어 박스의 사용하지 않는 구멍에 삽입합니다.

그림 83. 전원 공급 장치 연결



서포트 센터 플로어 박스 기구

다음 지침은 베이스 장착 및 포스트 장착 시스템에 적용됩니다.

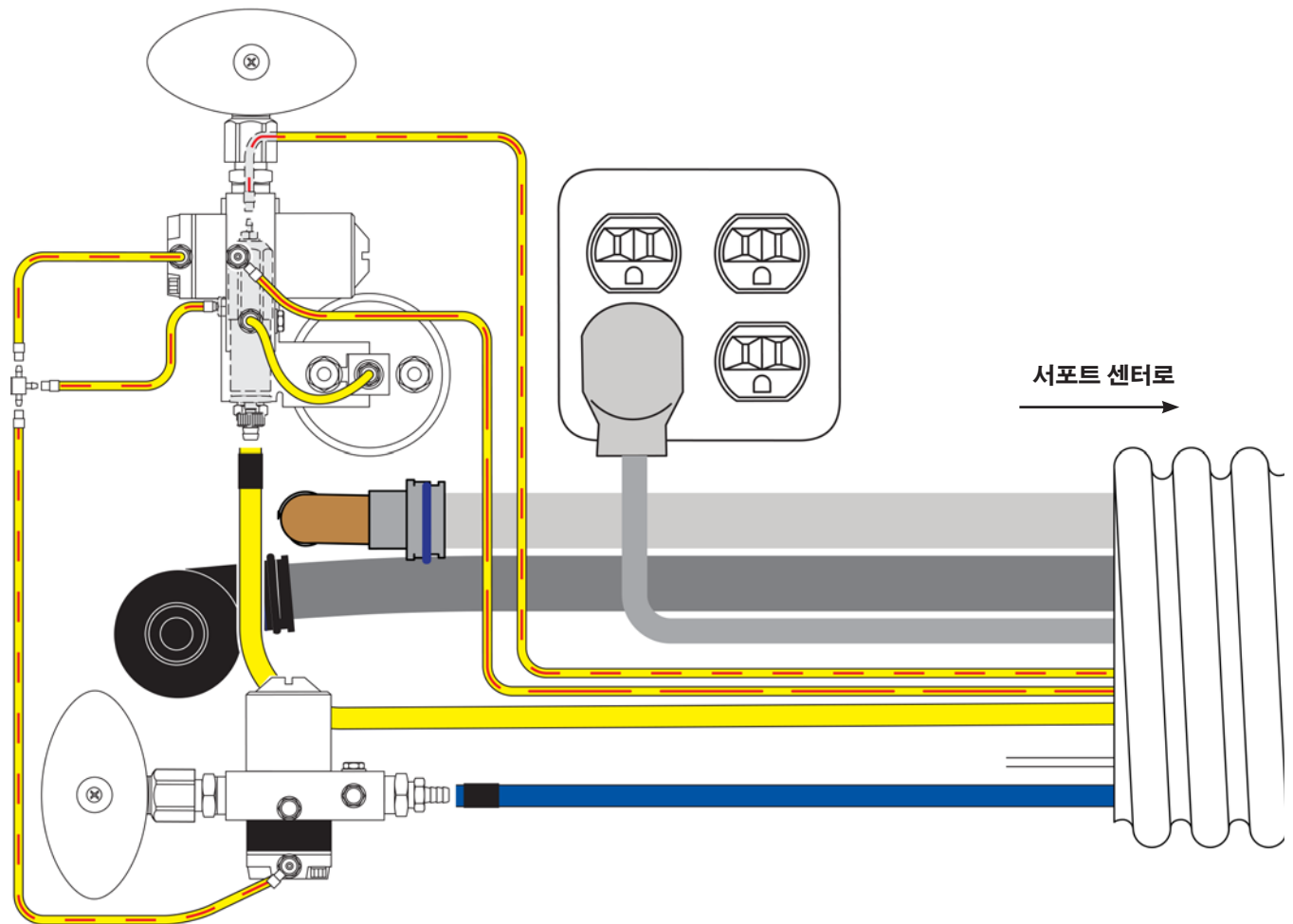
서포트 센터 튜브는 여러 위치에 연결될 수 있습니다. 시스템의 기구가 위치한 곳에 적용되는 섹션을 참조하십시오.

- 굴곡 플로어 박스 - 아래의 그림 84를 참조하십시오.
- 통합형 플로어 박스 및 원격 플로어 박스 - 56페이지의 그림 85를 참조하십시오.

참고 서포트 센터 커버 안에는 전체 흐름도가 있습니다.

굴곡 플로어 박스

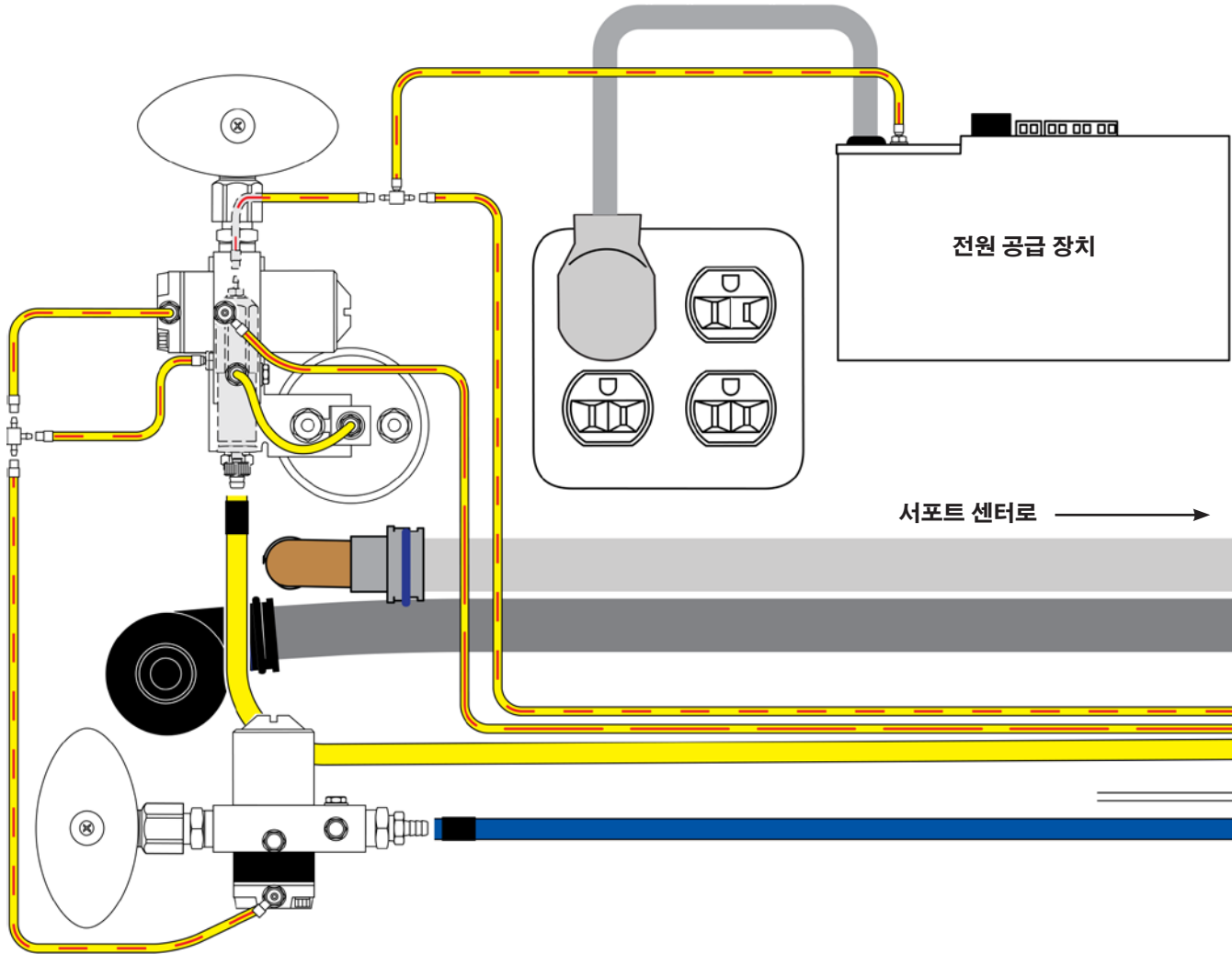
그림 84. 굴곡 플로어 박스의 서포트 센터 기구 연결



통합형 및 원격 플로어 박스

통합형 및 원격 플로어 박스의 서포트 센터 기구도 같은 방법으로 연결합니다.

그림 85. 통합형 및 원격 플로어 박스의 서포트 센터 기구 연결



서포트 센터 모듈

전원 및 데이터 연결



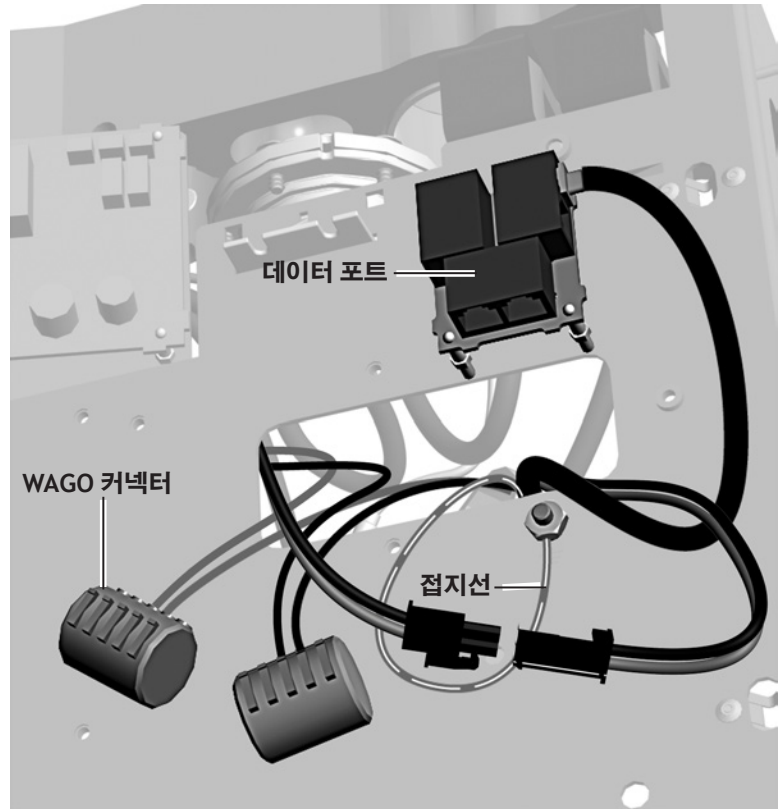
주의 회로 기관의 전기 부품은 정전기에 민감하므로 취급 시 주의하시기 바랍니다.



참고 이 절차는 보조자용 기구 및 딜리버리 시스템용입니다.

1. 전원을 끕니다.
2. 조절식 렌치를 사용하여 서포트 센터 프레임 창 아래 포스트에 딜리버리 시스템의 접지선을 부착합니다.
3. 회색 와이어는 회색 와이어(24VAC)와, 검은색은 검은색 와이어(0VAC)와 둔 채로 전원 케이블을 WAGO 커넥터에 연결합니다.
4. 모든 접지선은 접지 스타드에 연결하고 검은색 투 포지션 커넥터를 딜리버리 시스템에서 서포트 센터 Umbilical의 검은색 투 포지션 커넥터로 연결합니다.
5. 데이터 라인을 데이터 포트에 꽂습니다.

그림 86. 딜리버리 시스템 전기 및 데이터 라인 연결



튜브 연결

1. 기구 연결 시에는 시스템 구성을 위해 흐름도를 참조하십시오.
 - 타구대를 **포함하지 않는** 시스템 - 58페이지의그림 87
 - 타구대를 **포함한** 시스템 - 59페이지의그림 88



참고 연결할 때 튜브가 서포트 센터 프레임 하단을 통과해 배선되도록 하고 모든 연결은 반드시 서포트 센터 프레임 내부에 합니다.

그림 87. 서포트 센터 모듈 기구 연결 - 타구대 없음

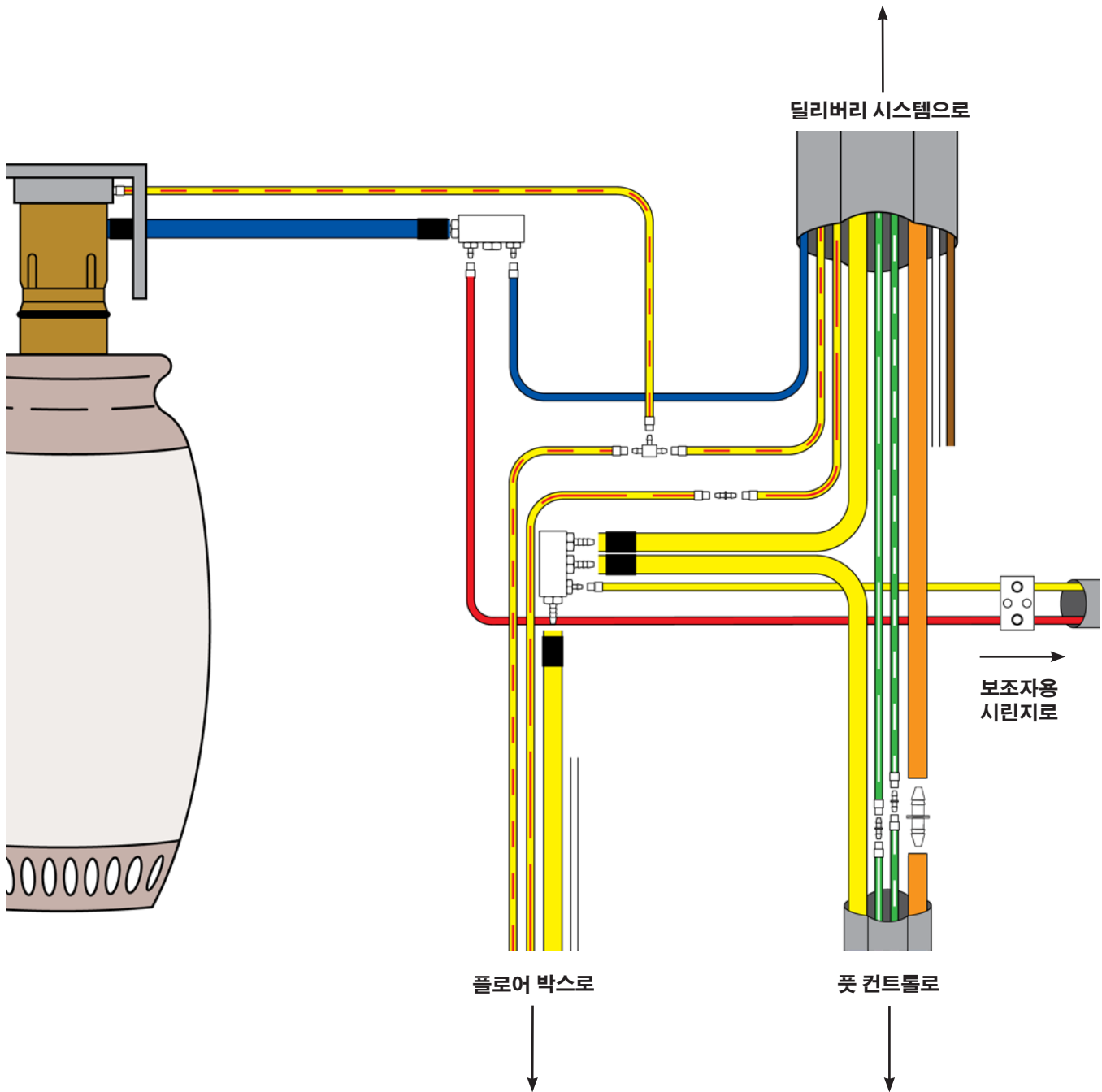
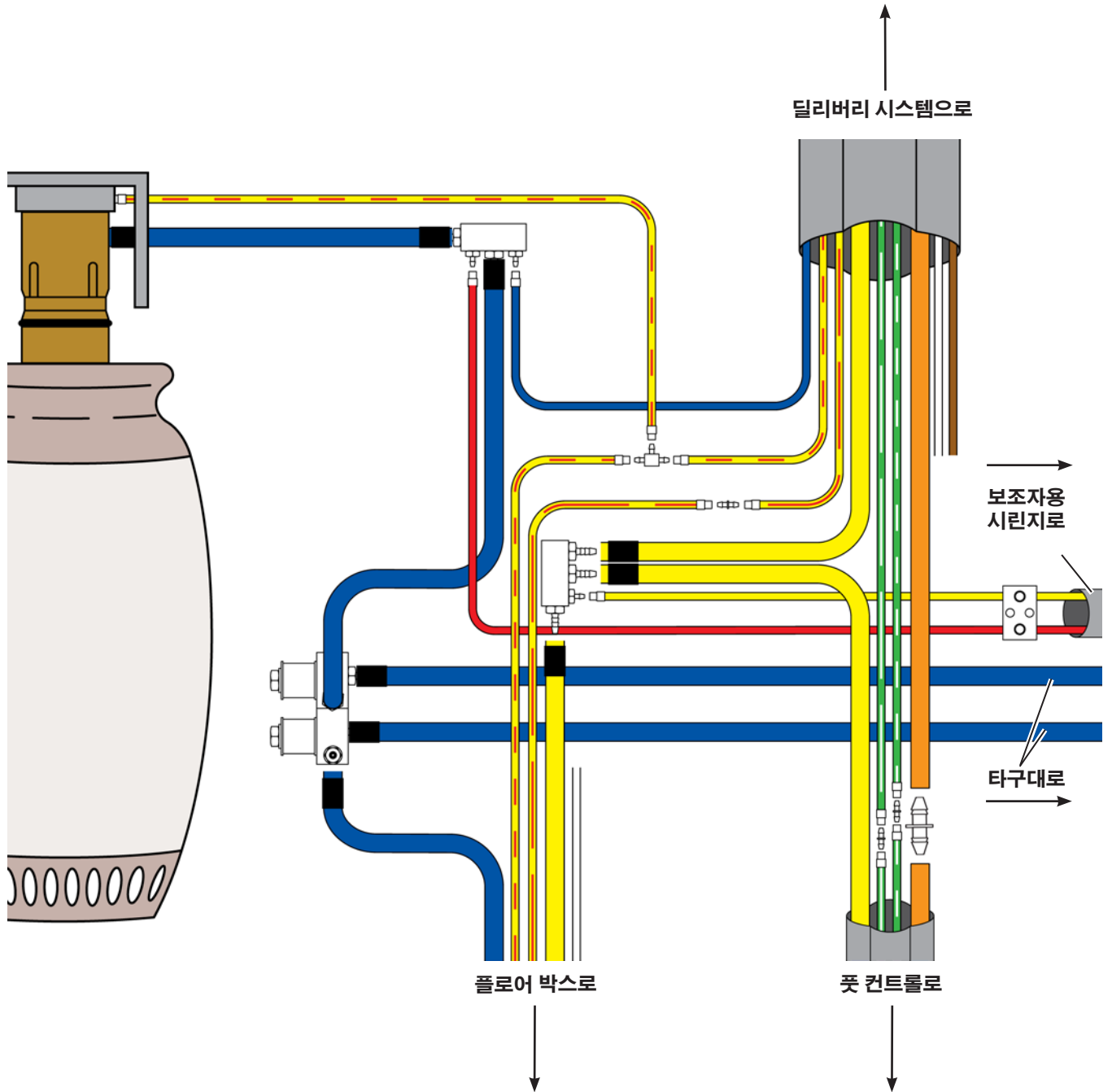
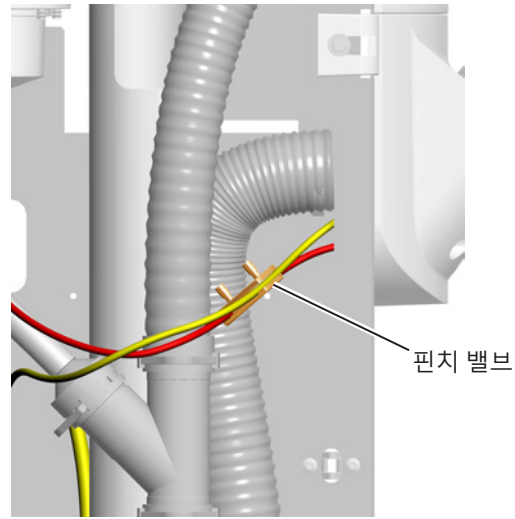


그림 88. 서포트 센터 모듈 기구 연결 - 타구대 없음



2. 시스템에 보조자용 기구가 있는 경우 시린지의 노랑 및 빨강 튜브에 핀치 밸브를 설치합니다.

그림 89. 핀치 밸브 설치



3. 3/16인치 육각 키를 사용하여 풋 컨트롤 튜브를 체어 베이스의 Strain Relief에 고정합니다.

그림 90. 풋 컨트롤 튜브 고정



참고 풋 컨트롤 튜브의 용기가 위를 향하여 Strain Relief의 홈에 맞는 것이 바른 위치입니다.

타구대 설치

시스템에 타구대가 있는 경우 그 부품을 설치합니다.

컵필 주수관 설치

컵필 주수관 설치를 위해 똑바로 눌러 끼웁니다.



주의 컵필 주수관을 설치할 때 회전시키면 파손될 수 있습니다.

타구 세정 주수관 설치

타구 세정 주수관 설치를 위해 똑바로 눌러 끼웁니다.

타구대 타구와 타구 여과기 설치

1. 대각선 커터로 케이블 타이를 자르고 포지셔닝 가이드를 제거합니다.



참고 포지셔닝 가이드 및 포지셔닝 가이드를 타구대 타구 서포트에 고정하는 폼 플러그를 보관하십시오. 나중에 타구대 타구와 팔걸이 사이의 올바른 간격을 확인할 때 필요합니다. 자세한 정보는 96페이지의 “타구대 타구와 팔걸이 사이의 올바른 간격 확인”을 참조하십시오.

2. 타구대 타구를 높은 쪽이 환자 바깥쪽을 향하도록 홀더에 설치합니다.
3. 타구 바닥에 타구 거름망을 설치합니다.

이 섹션에서 필요한 공구

대각선 커터

그림 91. 타구대가 포함된 A-dec 361 서포트 센터

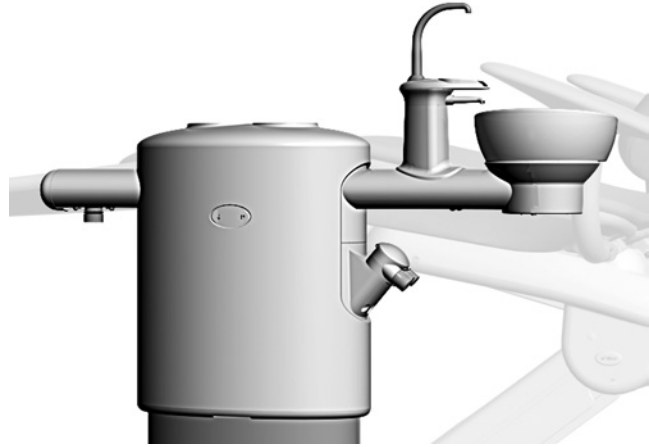


그림 92. 타구대 부품



시트 설치

A-dec 311 치과용 체어 시트에는 좌석, 등받이 및 환자 조절식 목 지지대나 이중 조절형 Headrest가 포함됩니다.

이 섹션에서 필요한 도구

7/64인치 육각 키

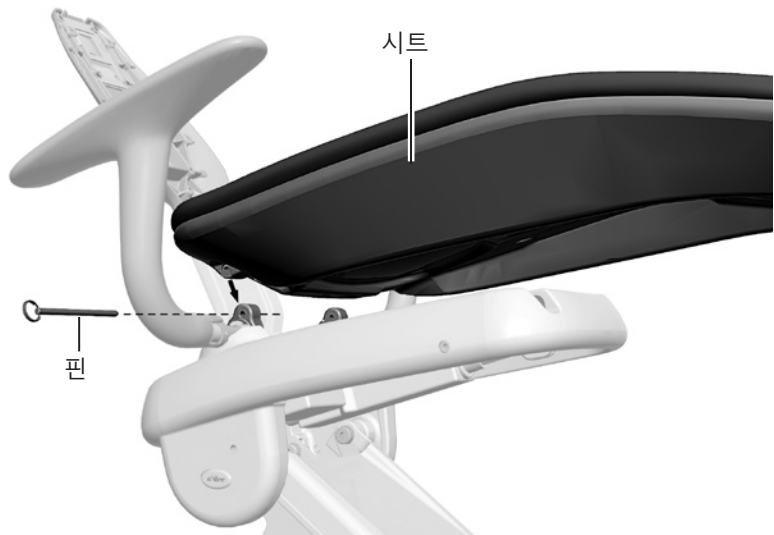
그림 93. A-dec 311 얇은 등받이와 조절 가능한 목 지지대



좌석 시트 설치

1. 체어 프레임의 구멍에 접근할 수 있을 때까지 체어를 올리고 체어 등받이를 내립니다.
2. 팔걸이를 뒤로 이동시킵니다.
3. 좌석 시트가 체어 프레임에 바르게 장착될 수 있을 만큼 충분히 시트에서 핀을 뽑습니다.
4. 좌석 시트를 제 위치에 놓고 핀 구멍과 체어 프레임 구멍을 정렬합니다.
5. 링이 좌석에 닿을 때까지 좌석 시트와 체어 프레임에 핀을 꽂습니다.

그림 94. 좌석 시트 설치



등받이 시트 설치

참고 등받이 시트 설치하는 2가지 등받이 스타일이 동일합니다.

1. 체어 등받이를 올리고 체어를 내립니다.
2. 등받이 시트의 열쇠 구멍을 체어 등받이의 패스너 포스트 위에 위치시킵니다.
3. 등받이 시트를 끼우고 체어 등받이와 정렬될 때까지 아래로 누릅니다.

그림 95. 등받이 시트 설치



목 지지대 또는 Headrest 설치

환자 조절식 목 지지대 설치

목 지지대 아마추어를 목 지지대 트랙에 끼웁니다. 목 지지대 시트에 표시된 대로 목 지지대 방향을 지정합니다.

그림 96. 환자 조절식 목 지지대 설치



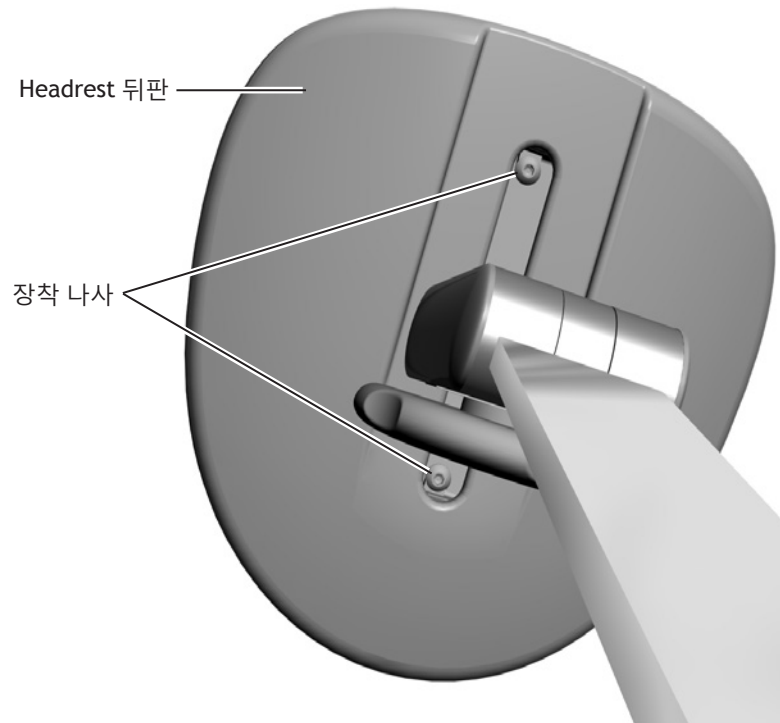
맨 위



이중 조절형 Headrest 설치

1. 1/8인치 육각 키를 사용하여 Headrest 시트에서 장착 나사를 제거합니다.
2. Headrest 시트의 구멍과 Headrest 뒤판의 구멍을 정렬합니다.
3. 장착 나사를 삽입하고 조입니다.

그림 97. 이중 조절형 Headrest 시트 설치



4. Glide Bar를 등받이 시트 상단 슬롯에 끼우고 아래로 누릅니다.

그림 98. 이중 조절형 Headrest 설치



시스템 준비 및 조정

베이스 장착 시스템 튜브 다발 고정

1. 케이블 타이로 튜브 다발 주위에 느슨한 고리를 만들고 체어 베이스 장착 아래로 타이를 넣습니다.
2. 기구 영역에서 튜브 다발을 당겨 팍 조입니다.
3. 장착 아래 케이블 타이로 조이고 튜브 다발을 보이지 않게 장착 속으로 밀어 올립니다.
4. 장착 코너 주위에 케이블 타이를 사용하여 장착 아래에 늘어진 것이 없도록 와이어와 튜브를 고정합니다.
5. 케이블 타이를 사용하여 튜브 묶음이 하단 커버를 밀지 않게 서포트 센터 포스트에 고정합니다.

급수통 설치

급수통을 어디에 위치하던 급수통을 설치하는 지침은 동일합니다.

1. ICX 지침에 따라 급수통에 ICX 알약(핀 넘버 [핀 넘버 [P/N]] 90.1065.00)을 넣습니다.

경고 ICX 알약이 피부에 직접 닿지 않게 하십시오. 자세한 사항은 ICX 알약과 함께 제공된 지침을 참조하십시오.

2. 통에 물을 채웁니다.
3. 소켓 O-ring에 A-dec 실리콘 윤활제를 바릅니다.

주의 A-dec 실리콘 윤활제만 사용해야 하며 그렇지 않으면 O-ring이 손상될 수 있습니다.

4. 급수통을 급수 캡에 끼우고 오른쪽으로 돌립니다.

이 섹션에서 필요한 공구

1/2인치 콤비네이션 렌치	전압계
육각 키 세트	십자 드라이버

그림 99. 튜브 다발 고정

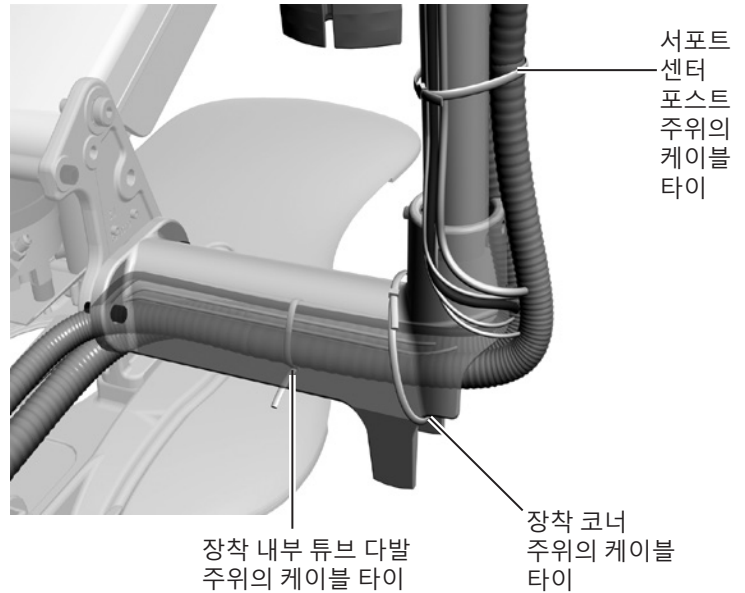
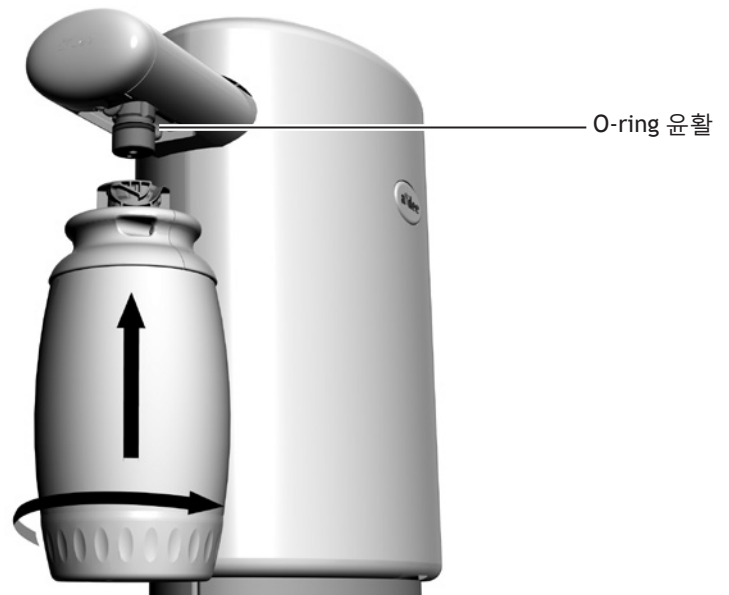


그림 100. 급수통 설치



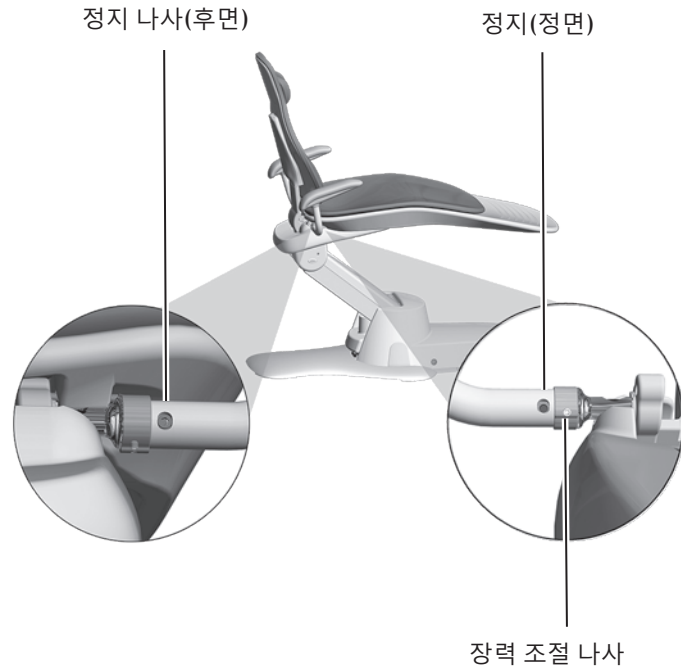
조정

팔걸이 잠금(선택사항)

치과용 체어가 배송될 때 팔걸이는 똑바로 세운 위치에서 잠겨있습니다. 원하면 팔걸이의 잠금을 풀어서 앞뒤로 회전할 수 있습니다. 팔걸이 잠금을 풀려면 다음을 수행하십시오.

1. 3/16인치 육각 키를 사용하여 팔걸이 후면에서 육각 나사를 제거합니다.
2. 정지 나사를 팔걸이 전면에 설치합니다.
3. 1/8인치 육각 키를 사용하여 팔걸이 전면의 장력 조절 나사를 조입니다.

그림 101. 팔걸이 위치 조정

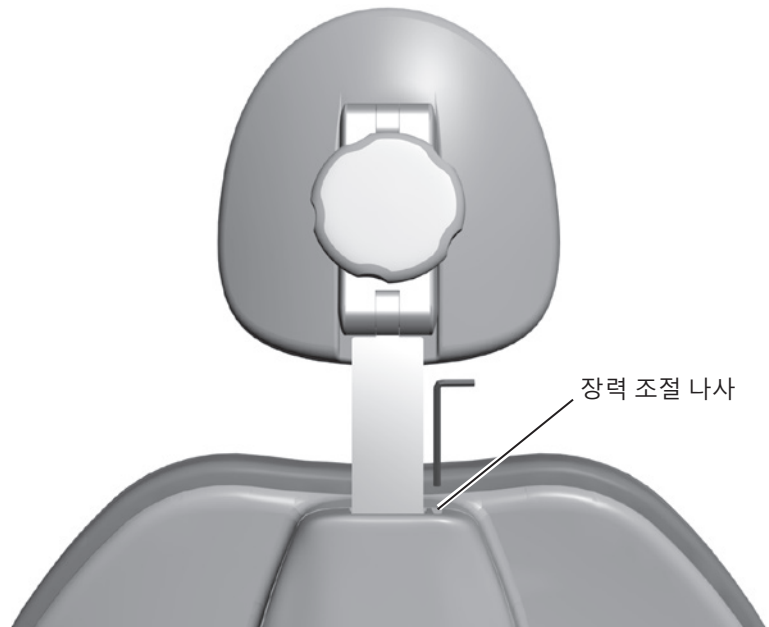


이중 조절형 Headrest Glide Bar 장력 조절

이중 조절형 Headrest는 Glide Bar의 장력 때문에 움직이기 어렵거나 아래로 밀릴 수 있습니다.

장력을 조절하려면 1/8인치 육각 키를 사용하여 장력 조절 나사를 시계방향으로 돌려서 마찰을 높이거나 반시계방향으로 돌려서 마찰을 낮춥니다.

그림 102. 이중 조절형 Headrest Glide Bar 장력 조절



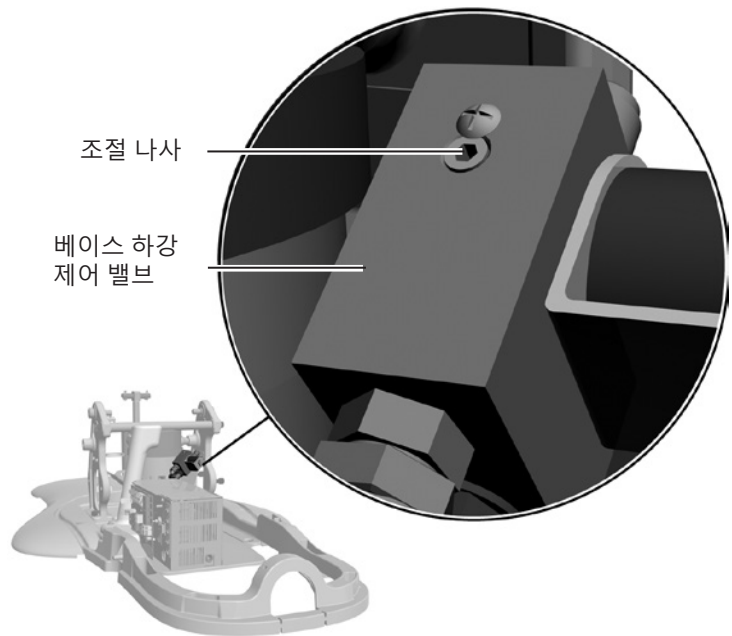
체어 하강 속도 조정

체어가 내려가는 속도를 조정하기 위해, 체어를 올리고 3/32인치 육각 키를 사용하여 베이스 하강 제어 밸브를 조정합니다. 속도를 줄이려면 나사를 시계방향으로 돌리고 속도를 높이려면 반시계방향으로 돌립니다.



팁 정확한 하강 속도 측정을 위해 체어에 사람을 앉히고 조정하십시오.

그림 103. 베이스 하강 제어 밸브를 조정합니다



딜리버리 시스템 스프링식 Flexarm 조정

컨트롤 헤드가 위나 아래로 기울면 다음 단계에 따라 Flexarm 카운터밸런스를 조정합니다.



참고 Flexarm 조정 후 정상 작동 위치에서 균형이 맞는지 테스트합니다.

1. 전원을 끕니다.
2. 보통 사용하는 대로 핸드피스를 부착하고 트레이 홀더에 기구를 놓은 상태로 트레이를 설치하고 컨트롤 헤드를 위치시킵니다.
3. 1/8인치 육각 키를 사용하여 엔드 캡을 고정하는 나사를 풀습니다.



팁 버튼 헤드 나사에 쉽게 접근하려면 컨트롤 헤드를 낮춥니다.

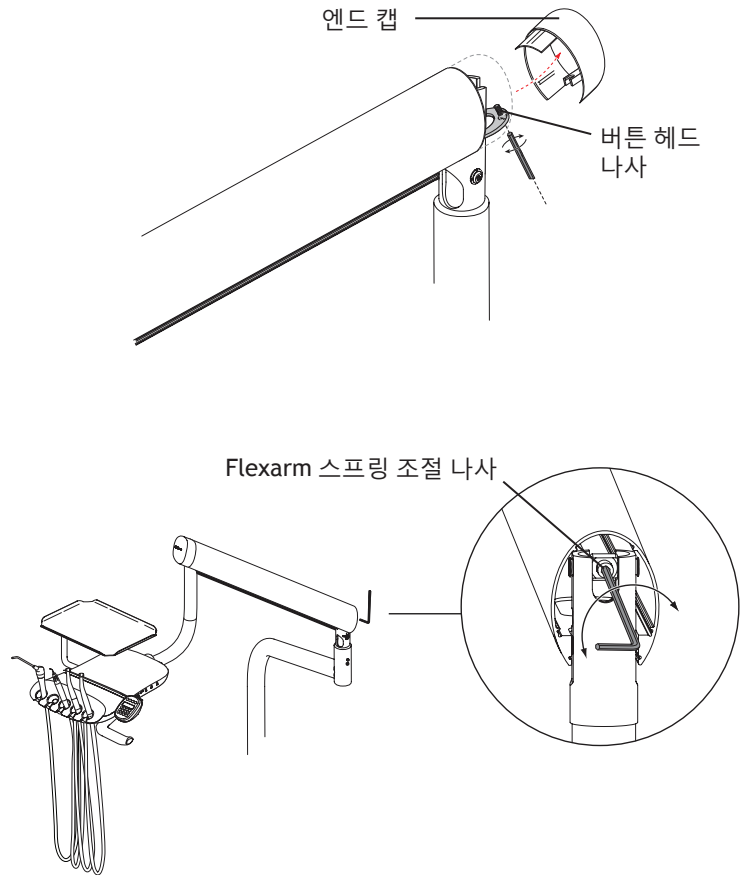
4. Flexarm 엔드 캡을 제거합니다.
5. 3/16인치 육각 키를 사용하여 컨트롤 헤드가 평소의 작동 위치에 유지될 때까지 Flexarm 스프링 조절 나사를 조정합니다.



팁 스프링을 쉽게 조정할 수 있도록 컨트롤 헤드를 최대한 높이로 올립니다.

- 컨트롤 헤드가 위로 움직이면 나사를 반시계방향으로 돌립니다.
- 컨트롤 헤드가 아래로 움직이면 나사를 시계방향으로 돌립니다.

그림 104. 스프링식 Flexarm 조정



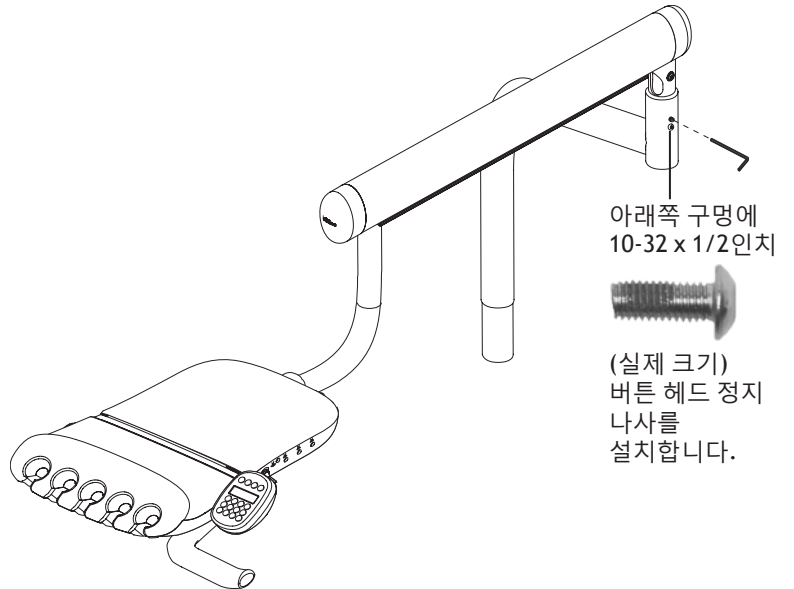
딜리버리 시스템 Flexarm 회전 장력 조정

시스템 수평이 조정될 때까지 Flexarm 회전 장력을 조정하지 마십시오. Flexarm 회전 조정에 대한 정보는 81페이지의 “딜리버리 시스템 Flexarm 회전 장력 조정” 을 참조하십시오.

딜리버리 시스템 Flexarm 회전 정지 나사 설치

1/8인치 육각 키를 사용하여 딜리버리 시스템 너클의 하단 구멍에 10-32x1/2인치 버튼 헤드 나사를 설치합니다. 나사를 완전히 조입니다.

그림 105. Flexarm 회전 정지 나사를 설치합니다.

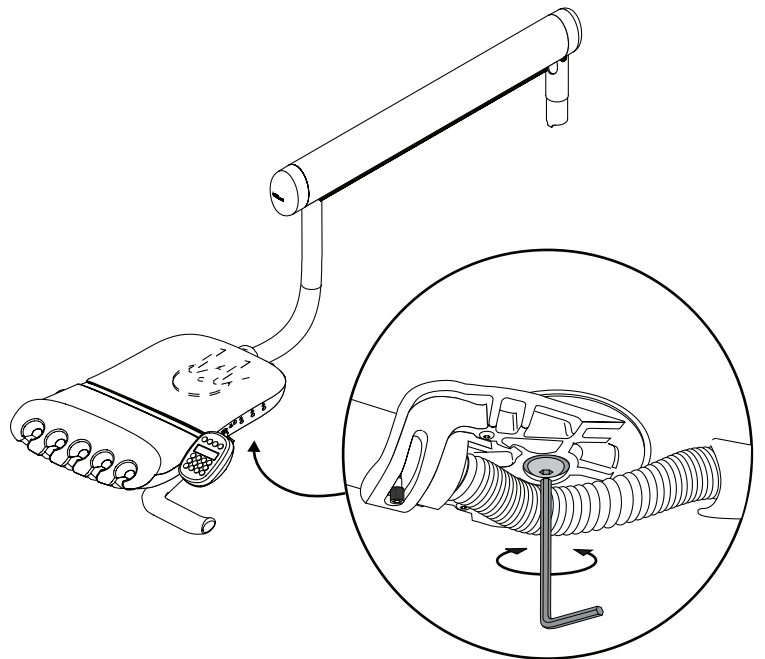


컨트롤 헤드 회전 장력 조정

컨트롤 헤드 회전이 너무 뻑뻑하거나 느슨하면 컨트롤 헤드 아래 나사를 조이거나 풀어 회전 장력을 조정합니다.

5/32인치 육각 키를 사용해 나사를 시계방향으로 돌려 장력을 높이거나 반시계방향으로 돌려 장력을 줄입니다.

그림 106. 컨트롤 헤드 회전 장력 조정

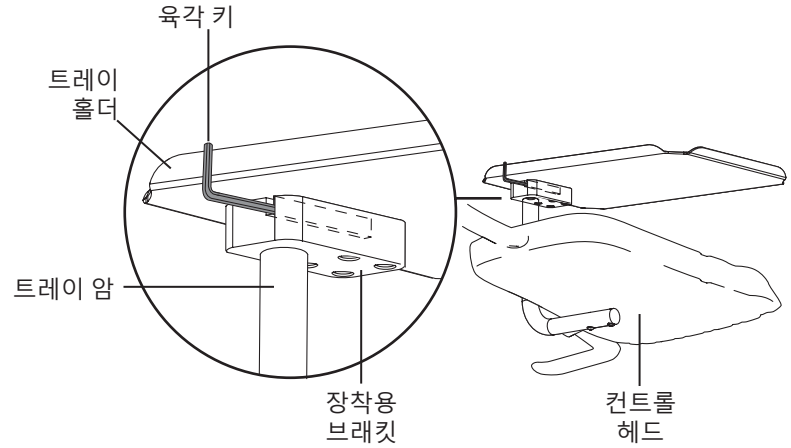


트레이 회전 장력 조정

트레이 홀더 회전이 너무 뻑뻑하거나 느슨하면 트레이 회전 장력을 조정합니다.

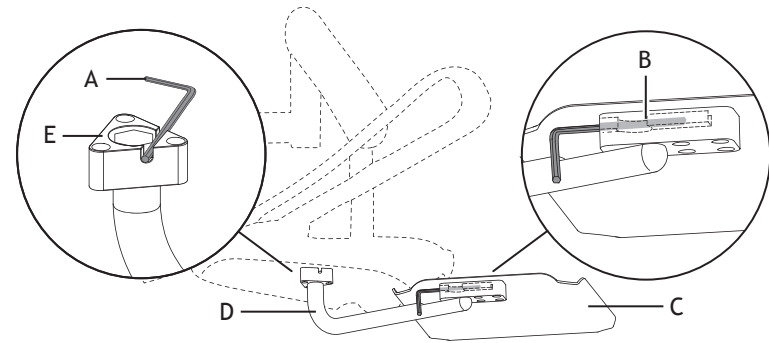
1. 장착 브래킷을 통과해서 1/8인치 육각 키를 삽입합니다. 필요하다면 키가 완전히 장착 브래킷에 들어가도록 홀더나 암을 회전합니다.
2. 육각 키를 브래킷에 삽입한 채로 트레이를 시계방향으로 회전하여 장력을 높이거나 반시계방향으로 회전하여 장력을 줄입니다.

그림 107. Traditional 컨트롤 헤드의 트레이 홀더 조정



Continental형 딜리버리의 경우 컨트롤 헤드 아래, 트레이 홀더 아래의 두 위치에서 조정을 해야 할 수도 있습니다.

그림 108. Continental 컨트롤 헤드의 트레이 홀더 조정



- (A) 육각 키, (B) 트레이 홀더 장착 브래킷, (C) 트레이 홀더,
(D) 트레이 암, (E) 컨트롤 헤드 장착 브래킷

핸드피스 조정

권장 공구

7/64인치 육각 키

작업 1. 냉각수 흐름 조정

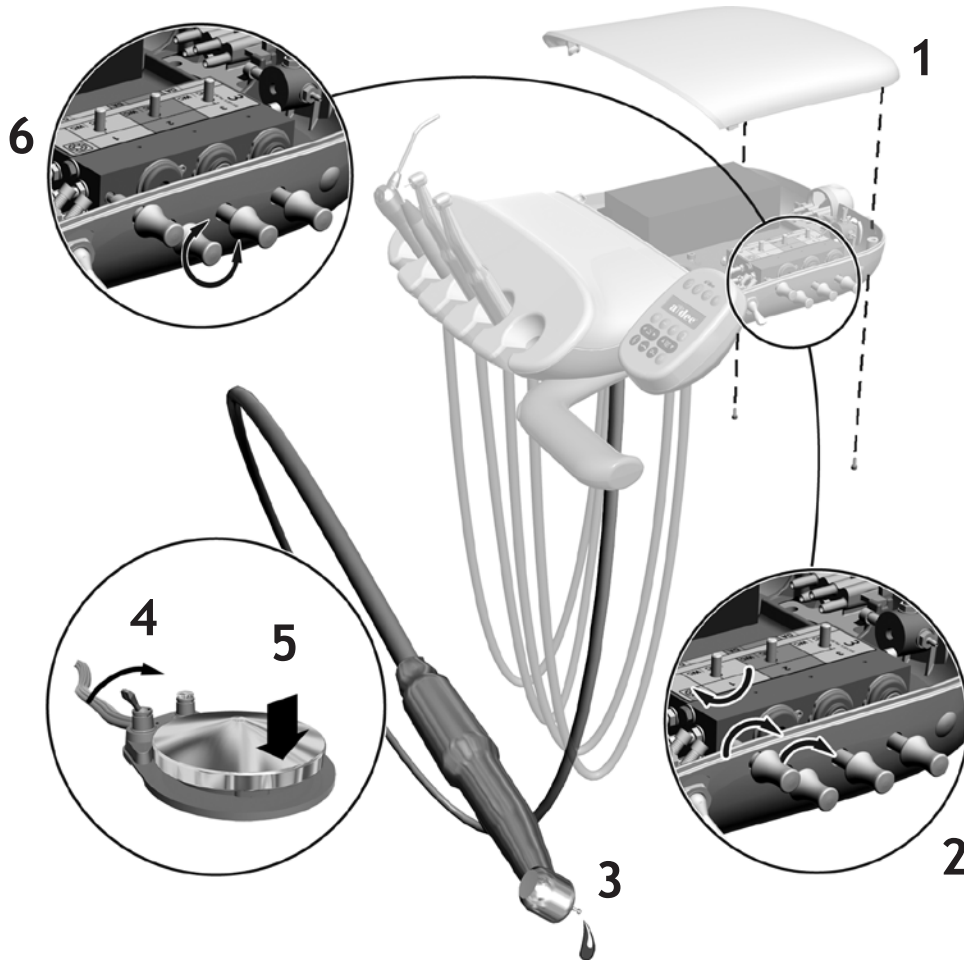
A-dec 300 딜리버리 시스템에는 각 핸드피스에 대한 냉각수 흐름 컨트롤이 포함되어 있습니다.

1. 후면 커버를 제거합니다.
2. 공기 냉각, 냉각수 및 Drive Air 컨트롤을 시계방향으로 돌려 전부 아래를 향하도록 합니다.



주의 공기 및 물 조정 키는 흐름을 완전히 차단하기 위한 용도로 사용되지 않습니다.

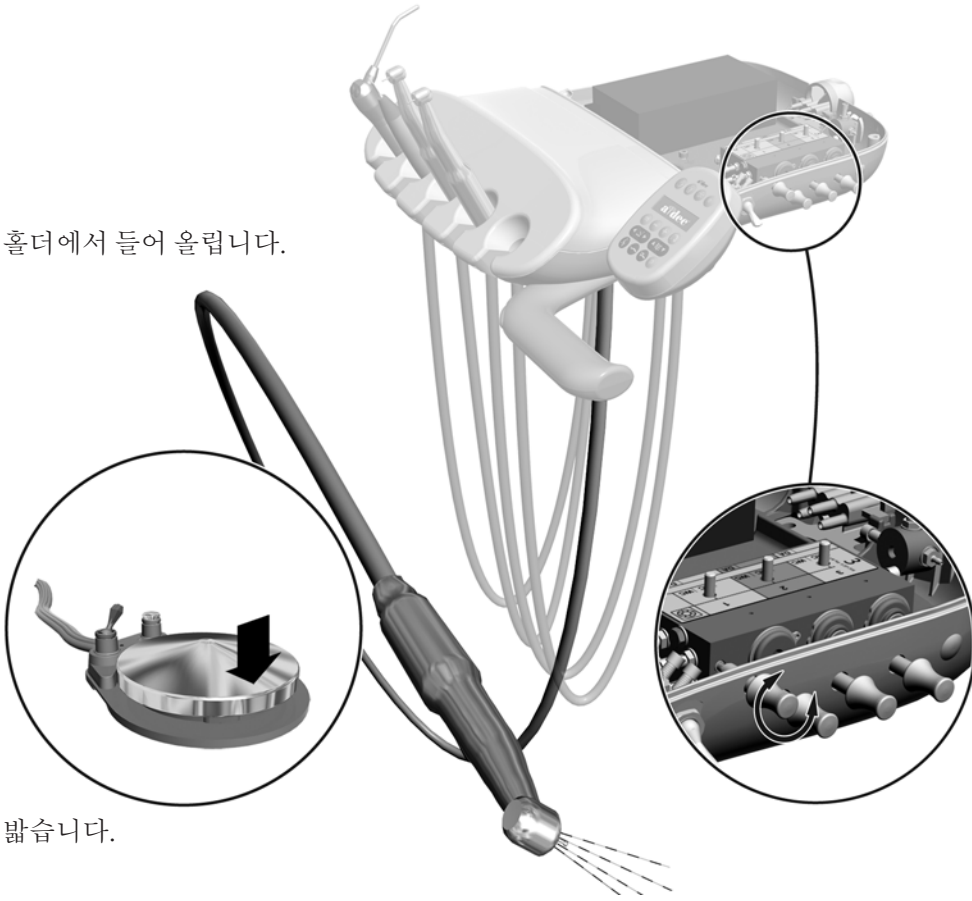
3. 홀더에서 핸드피스를 들어 올립니다.
4. 토글을 물로 맞춥니다.
5. 팟 컨트롤을 밟습니다.
6. 2초마다 1방울씩 떨어지도록 물 냉각제 흐름을 조정합니다.



작업 2. 공기 냉각제 흐름 조정

공기 냉각 흐름 컨트롤은 모든 핸드피스로 흐르는 공기 냉각 흐름을 조정합니다.

1 핸드피스를 홀더에서 들어 올립니다.



2 콧 컨트롤을 밟습니다.

3 미세 입자가 분무될 때까지 공기 냉각 흐름을 조정합니다.
흐름을 증가시키려면 키를 반시계방향으로 돌립니다.
흐름을 감소시키려면 키를 시계방향으로 돌립니다.



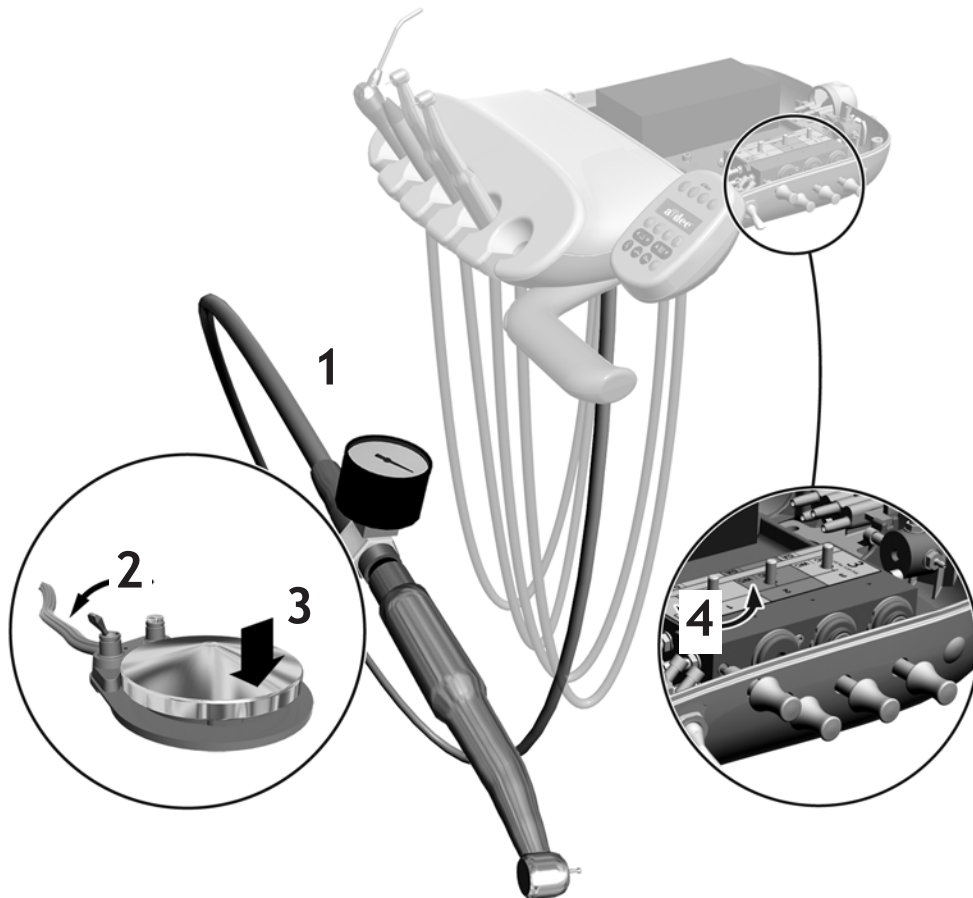
주의 흐름이 더 이상 늘지 않으면 공기 냉각제 조정 키를 왼쪽으로 계속 돌리지 마십시오. 본체가 밖으로 완전히 빠질 수 있습니다.

작업 3. Drive Air 압력 조정



참고 핸드피스 튜브에 부착된 핸드피스 압력 게이지를 사용하여 정확한 Drive Air를 측정합니다. 1바(bar)는 14.5psi입니다.

1. 홀더에서 핸드피스를 들어 올립니다.
2. 토글을 건식으로 맞춥니다.
3. 풋 컨트롤을 누릅니다.
4. 핸드피스가 작동하는 동안, 제조업체 사양에 맞도록 핸드피스 Drive Air 압력을 조정합니다. Drive Air 압력 사양에 대해서는 핸드피스 문서를 참조하십시오.
압력을 조정하려면 본체를 돌립니다. 시계방향으로 돌리면 압력이 증가합니다.



구강 내 라이트 광원 전압 조정

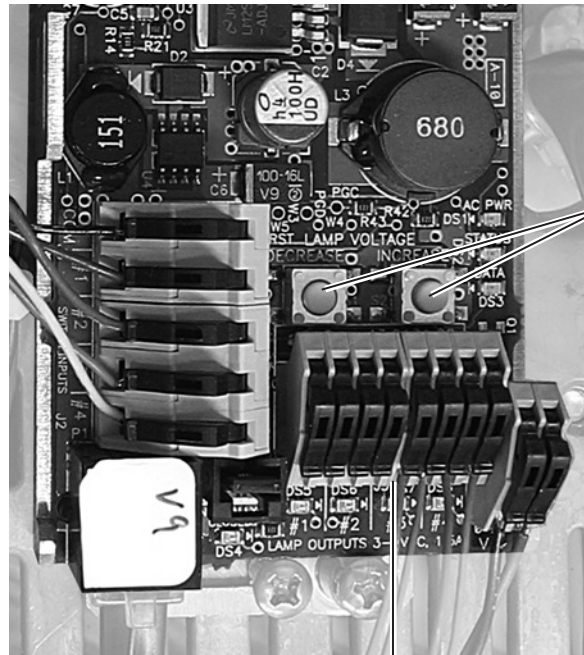
권장 공구

- 7/64인치 육각 키
- 전압계

구강 내 라이트 광원 조정을 위해 다음 단계들을 수행합니다.

1. 7/64인치 육각 키를 사용하여 컨트롤 헤드 후면 커버를 제거합니다.
2. 전압계를 DC 전압으로 설정하고 조정하려는 핸드피스의 IOLS 출력 터미널에 탐침을 댁니다.
3. 홀더에서 핸드피스를 들고 라이트를 켭니다.
4. 터미널 뒤의 버튼을 사용하여 다음 표에 따라 전압을 조정합니다.

그림 109. 구강 내 라이트 광원 전압 조정



IOLS 출력 터미널



참고 다음 표의 값은 26AWG 와이어, 750mA 부하, 전구의 권장 전압이 3.2VDC인 광 섬유에만 해당합니다. 26 AWG 와이어 및 다른 정격 조건의 와이어는 식 $T = (Z \times 0.006 \times Y) + X$ 를 사용하십시오.

T = Terminal strip 전압(VDC)

X = 원하는 램프 전압(VDC)

Y = 정격 램프/부하 전류(Amps)

Z = Terminal strip에서 램프까지의 26AWG 와이어 길이(인치)

26AWG 이외의 와이어 게이지를 가진 장치의 경우 A-dec 고객 서비스에 문의하십시오.

A-dec | W&H, Bien Air 또는 기타 정격 3.2V 전구의 길이 및 전압 표

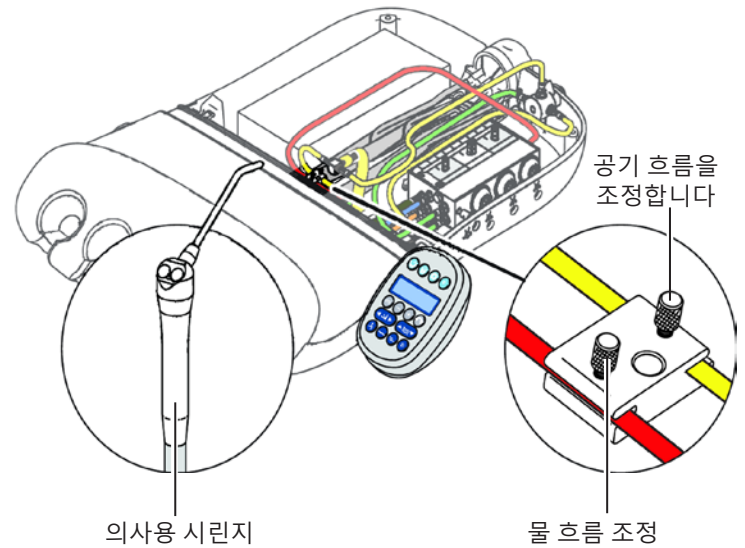
A-dec 튜빙 와이어 길이		전구의 권장 전압이 3.2V가 되는 Terminal strip의 전압	A-dec 튜빙 와이어 길이		전구의 권장 전압이 3.2V가 되는 Terminal strip의 전압
(인치)	(센티미터)	VDC +/- .02	(인치)	(센티미터)	VDC +/- .02
48	122	3.40	108	274	3.69
54	137	3.43	114	290	3.72
60	152	3.46	120	305	3.75
66	168	3.49	126	320	3.78
72	183	3.52	132	335	3.81
78	198	3.55	138	351	3.84
84	213	3.58	144	366	3.87
90	229	3.61	150	381	3.90
96	244	3.64	156	396	3.93
102	259	3.67			

시린지 조정

시린지의 물 및 공기 흐름을 조정하기 위해 다음 단계를 수행합니다.

1. 펀치 밸브 접근:
 - 의사용 시린지를 조정하려면 7/64인치 육각 키를 사용하여 컨트롤 헤드 후면 커버를 제거합니다.
 - 보조사용 시린지를 조정하려면 서포트 센터로 이동합니다.
2. 시린지에서 물 버튼을 누릅니다.
3. 펀치 밸브의 나사를 조이거나 풀어 물 흐름을 조정합니다.
4. 시린지의 두 버튼을 누릅니다.
5. 펀치 밸브의 나사를 조이거나 풀어 미세 분무가 있을 때까지 공기 흐름을 조정합니다.

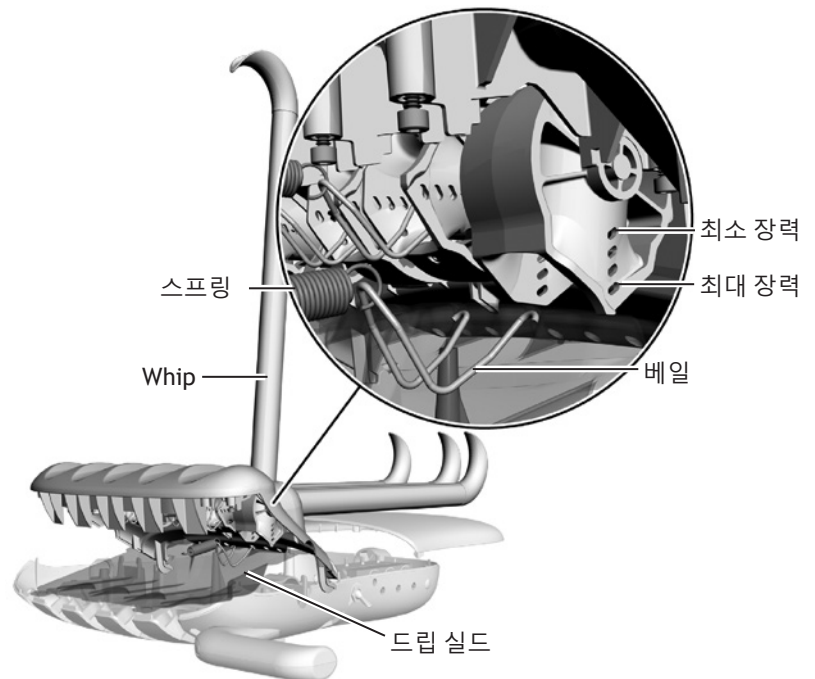
그림 110. 시린지 흐름 조정



Continental Whip 장력 조정

1. 7/64인치 육각 키를 사용하여 컨트롤 헤드 후면 커버를 제거합니다.
2. 7/64인치 육각 키를 사용하여 컨트롤 헤드 전면 커버를 고정하는 2개의 나사를 풀고 커버를 위로 올립니다.
3. 드립 실드 상단에서 2개의 탭을 뽑은 다음 실드를 제거합니다.
4. 전면 커버와 베일에서 스프링을 제거합니다.
5. Whip을 앞쪽으로 당깁니다.
6. 컨트롤 헤드에서 베일을 제거하기 위해, 베일 끝이 베일을 고정하는 프레임의 구멍을 빠져나올 때까지 베일 측면을 누릅니다.
7. 베일 끝을 원하는 Whip 지지대 장력에 따라 구멍에 삽입한 다음 스프링을 설치합니다. 가장 깊은 구멍이 최소 장력입니다.
8. 조정할 Whip을 4단계~7단계를 반복합니다.
9. 드립 실드와 컨트롤 헤드 커버를 설치합니다.

그림 111. Continental Whip 장력 조정

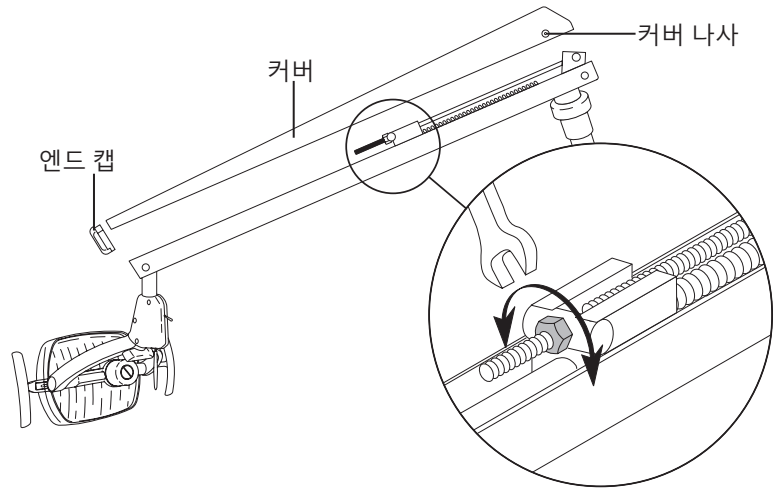


치과용 라이트 Flexarm 카운터밸런스 조정

치과용 라이트가 들리거나 쳐지면 다음 단계에 따라 Flexarm 카운터밸런스를 조정합니다.

1. 십자 드라이버를 사용해 엔드 캡을 분리합니다.
2. 5/16인치 육각 키를 사용해 커버를 고정 중인 나사를 분리합니다.
3. 커버를 제거합니다.
4. 1/2인치 콤비네이션 렌치를 사용하여 스프링 끝의 너트를 조정합니다.
치과용 라이트가 들리면 너트를 반시계방향으로 돌립니다. 치과용 라이트가 쳐지면 너트를 시계방향으로 돌립니다.
5. 커버를 Flexarm 위에 내리고(아직 부착하지는 말 것) 기우는지 확인합니다.
6. 수평을 이룰 때까지 3단계와 4단계를 반복합니다.

그림 112. 치과용 라이트 Flexarm 카운터밸런스 조정



참고 옵션형 이동 정지 한계 키트(핀 넘버 [P/N] 90.1044.00)를 Flexarm의 상하 움직임을 제한하기 위해 설치할 수 있습니다.

A-dec 371 치과용 라이트 회전 장력과 수직 드리프트 조정

라이트 헤드의 위치 고정이 어렵거나 너무 쉽게 움직이거나 위치에서 벗어나는 경향이 있으면 다음 단계를 수행하여 수평, 수직 장력을 조정합니다.

- 수평 회전은 5/32인치 육각 키를 사용하여 스위치 하우징 상단에서 시작하여 나사들을 조정합니다.

장력을 높이려면 나사를 시계방향으로 돌리고, 장력을 낮추려면 반시계방향으로 돌립니다.

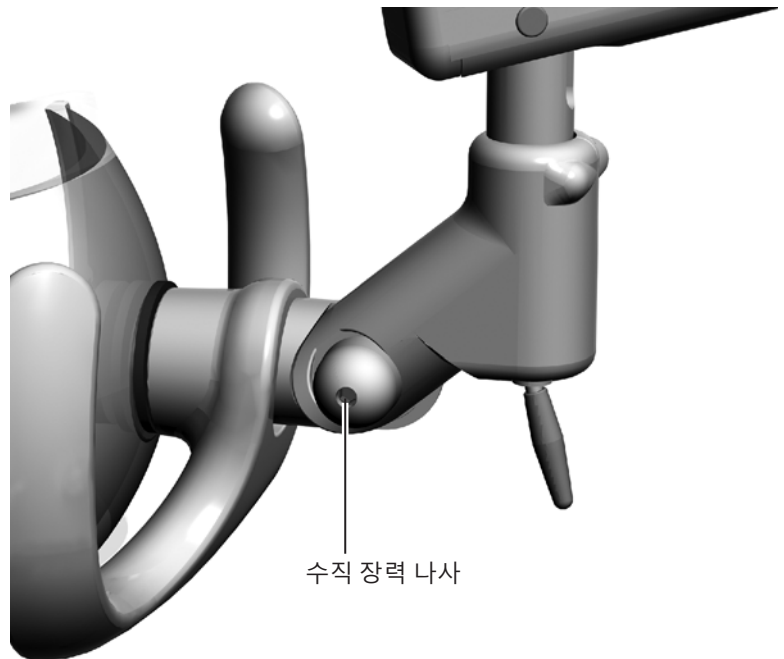
그림 113. 수평 회전 조정



그림 114. 수직 회전 조정

- 수직 회전은 3/16인치 육각 키를 사용하여 장력을 조정합니다.

장력을 높이려면 나사를 시계방향으로 돌리고, 장력을 낮추려면 반시계방향으로 돌립니다.



타구대 타구 세정 수량 설정 조정

다음 단계를 수행하여 서포트 센터 내부의 타구 세정 수량을 조정합니다.

1. 커버의 하단 모서리를 당겨 상단 서포트 센터 커버를 제거합니다.
2. 타구대 타구 세정을 켜 채로 핀치 밸브를 조이거나 풀어 흐름을 조정합니다.
3. 타구 세정 주수관을 회전시켜 수량 패턴을 조정하고 세정 작용을 최적화합니다.
4. 터치패드 버튼을 사용하여 컵필 주수의 길이 및 타구 세정 수량을 설정합니다. 자세한 내용은 83페이지의 “컵필 주수 및 타구 세정” 을 참조하십시오.

그림 115. 타구 세정 흐름 핀치 밸브 위치

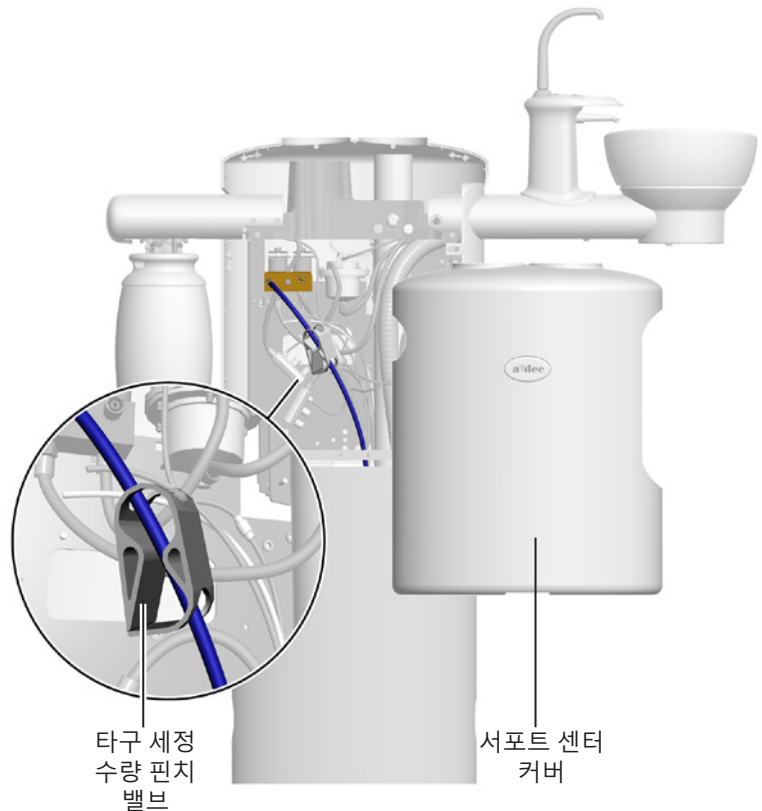
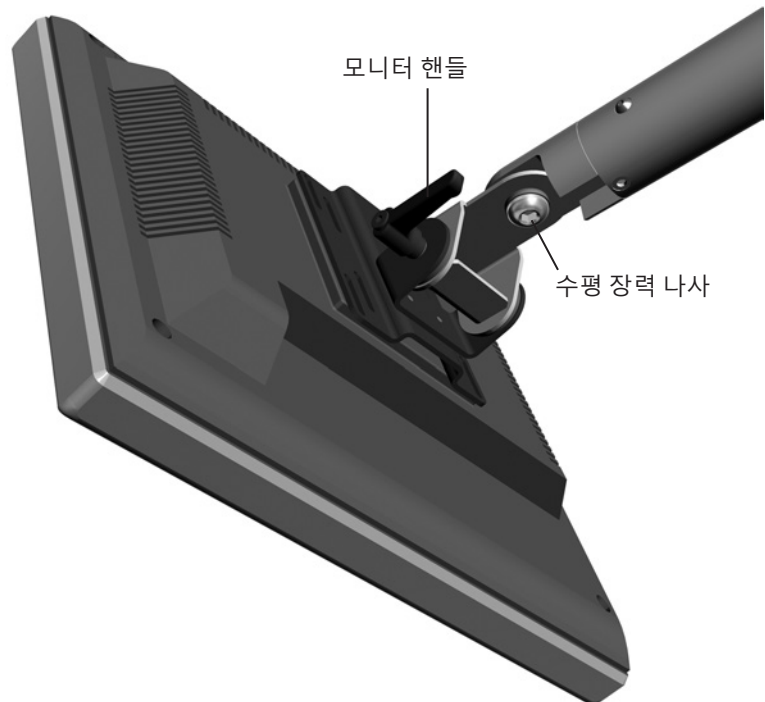


그림 116. 모니터 장착 기울기 및 드리프트 조정

모니터 틸트 및 드리프트 조정

모니터 기울기를 바꾸고 싶거나 모니터가 위치에서 벗어나는 경향이 있으면 다음 단계에 따라 조정합니다.

- 모니터 틸트 조정을 위해, 모니터 핸들을 왼쪽으로 돌리고 모니터 각을 조정한 다음 핸들을 오른쪽으로 돌려 잠급니다.
- 모니터의 수평 드리프트 조정을 위해, 5/16인치 육각 키를 사용하여 수평 장력 나사를 조이거나 풉니다.



시스템 수평 조정

다음 섹션에 따라 시스템 수평을 조정합니다. 시스템 수평이 맞아야 모듈이 기울지 않고 트레이 위의 기구가 구르지 않습니다.

! **참고** 성공적으로 시스템 수평을 맞추려면 다음 섹션들을 순서대로 수행하는 것이 중요합니다.

이 섹션에서 필요한 도구	
자석식 수평자	육각 키 세트

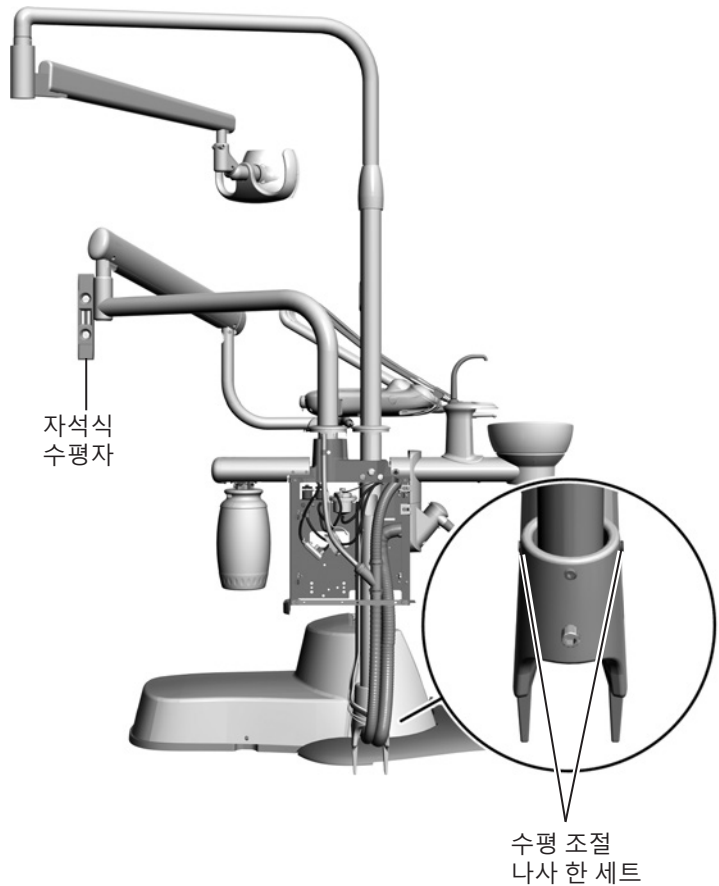
1. 서포트 센터 수평 맞추기

1. 컨트롤 헤드와 치과용 라이트를 의사의 정상 작업 위치로 이동시킵니다.
2. 자석식 수평자를 딜리버리 시스템의 강제 압 너클에 수직으로 놓습니다. 수평자를 체어 베이스 장착 반대편의 수평 조절 나사 한 세트와 정렬합니다.

💡 팁 필요하면 테이프로 수평자를 제자리에 고정합니다.

3. 수평자와 나사를 한 세트씩 정렬하면서 3/16인치 육각 키를 사용하여 4개의 수평 조절 나사를 조정합니다.
4. 시스템 수평이 맞으면 수평 조절 나사들을 단단히 조입니다.

그림 117. 서포트 센터 수평 맞추기



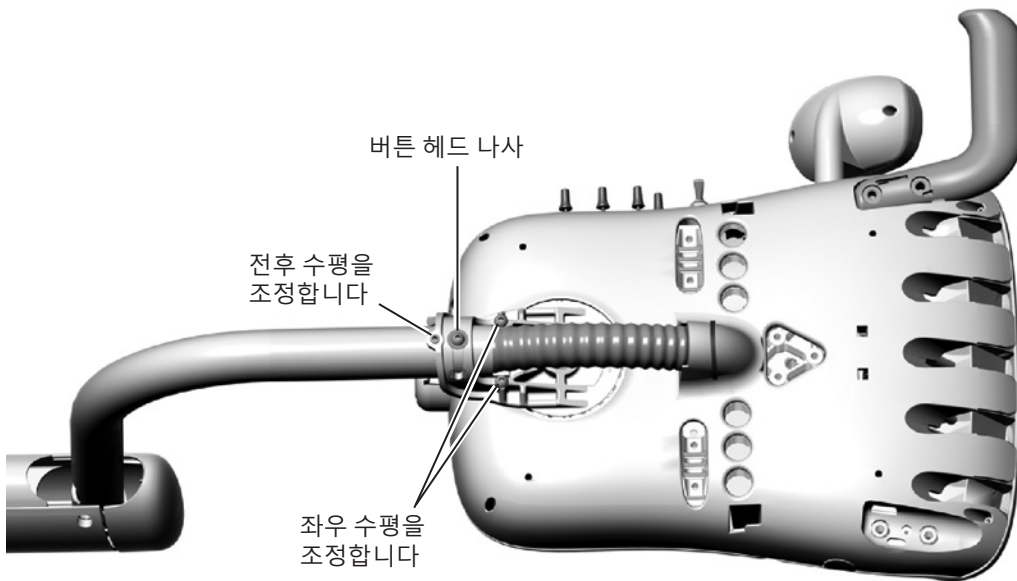
2. 딜리버리 시스템 수평 조정

1. 컨트롤 헤드를 의사의 정상 작업 위치에 놓은 채로 Flexarm과 일직선이 되게 돌립니다.
2. 시스템에 트레이 홀더가 있으면 그 위에, 아니면 컨트롤 헤드 상단에 수평자를 놓습니다.
3. 5/32인치 육각 키를 사용하여 컨트롤 헤드 위치를 고정하는 버튼헤드 나사를 풀니다.
4. 다음 조정을 수행하여 컨트롤 헤드 수평을 맞춥니다. 조정을 수행할 때 수평자를 조정하는 나사들과 정렬합니다 (그림 118 참조).
 - 5/32인치 육각 키를 사용하여 좌우 컨트롤 헤드 수평을 맞춥니다.
 - 5/32인치 육각 키를 사용하여 전후 컨트롤 헤드 수평을 맞춥니다.
5. 버튼 헤드 나사를 조여 컨트롤 헤드를 고정합니다.

그림 119. 수평을 맞출 딜리버리 시스템



그림 118. 딜리버리 시스템 수평 조정

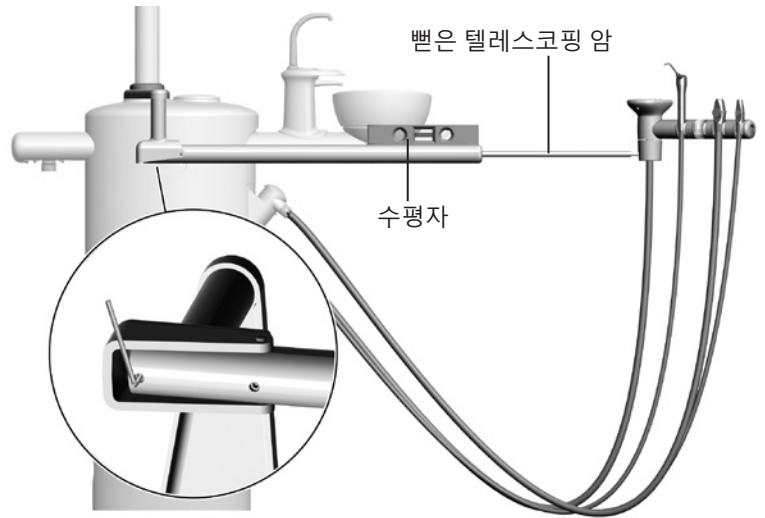


참고 시스템에 텔레스코핑 암에 장착된 보조자용 기구가 없으면 수평 조정 과정을 완료하고 81페이지의 "딜리버리 시스템 Flexarm 회전 장력 조정" 으로 건너 뛸 수 있습니다.

3. 보조자용 기구 텔레스코핑 암 수평 맞추기

1. 텔레스코핑 암을 펴서 체어와 평행하게 정렬합니다.
2. 텔레스코핑 암 상단에 수평자를 놓습니다.
3. 1/8인치 육각 키를 사용하여 암 수평을 맞춥니다.

그림 120. 보조자용 기구 텔레스코핑 암 수평 맞추기



딜리버리 시스템 Flexarm 회전 장력 조정

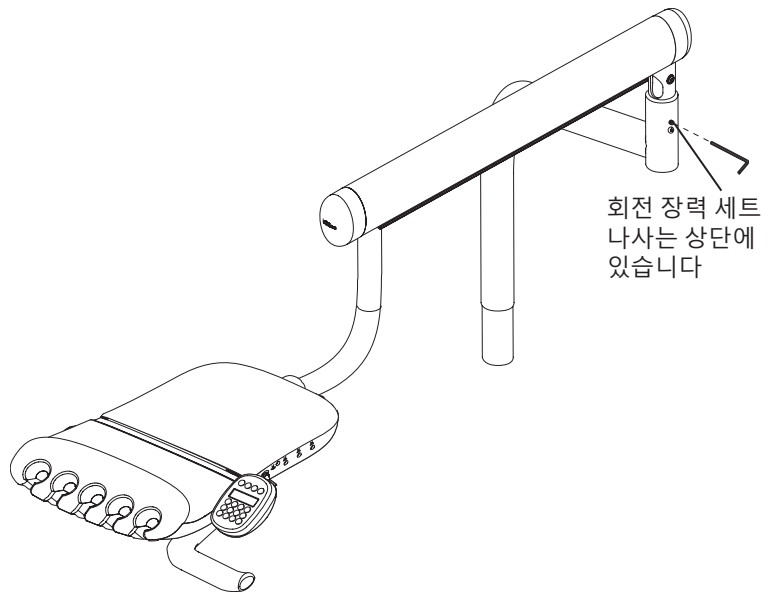


참고 시스템의 최종 수평 조정 후에 이 조정을 수행해야 합니다. 다른 조정에 대한 정보는 65페이지의 “시스템 준비 및 조정”을 참조하십시오.

딜리버리 시스템 암이 기울면 다음 단계에 따라 Flexarm 회전 장력을 조정합니다.

1. 컨트롤 헤드를 평소 사용하는 대로 위치시킵니다.
2. 1/8인치 육각 키를 사용해 세트 나사를 시계방향으로 돌려 장력을 높이거나 반시계방향으로 돌려 장력을 줄일 수 있습니다.

그림 121. 딜리버리 시스템 Flexarm 회전 장력 조정



터치패드 설정

치과용 체어 및 라이트 설정

터치패드를 사용하여 자주 사용하는 시스템 설정을 프로그래밍합니다. 표 1은 체어 사전 설정 위치를 나열합니다.


체어 위치 프로그래밍

앉기/일어서기, 치료 1, 치료 2 버튼을 프로그래밍하려면 다음을 수행합니다.

1. 체어를 원하는 위치로 움직입니다.
2. **p**를 눌렀다 놓으면 프로그램 모드임을 알리는 발신음이 울립니다.
3. 프로그래밍하려는 버튼을 누르면 그 버튼이 설정되었음을 확인하는 발신음이 3번 울립니다.

엑스레이/행굼 버튼 설정 변경

엑스레이/행굼 버튼은 엑스레이/행굼 또는 프로그래밍이 가능한 또 하나의 사전 설정 위치(치료 3)로 작동합니다. 기능을 변경하려면:

1. **p** 및  버튼을 동시에 3초 동안 누르고 있습니다.
 - 발신음이 한 번 울리면 버튼이 치료 3으로 구성되었음을 의미합니다.
 - 발신음이 세 번 울리면 엑스레이/행굼 버튼이 엑스레이/행굼 기능으로 구성되었음을 의미합니다(엑스레이/행굼과 이전 위치 간에 전환됨).
2. 이전 섹션(“체어 위치 프로그래밍”)에 따라 사전 설정 위치를 프로그래밍합니다







팁 엑스레이/행굼이 프로그래밍 가능한 사전 설정 위치로 변경되면 치료 1, 2 버튼과 동일하게 작동합니다.

그림 122. 기본형 및 디렉스형 터치패드



참고 터치패드 기호는 A-dec Inc.의 소유입니다.

표 1. 체어의 사전 설정 위치

버튼	위치 설명
	앉기/일어서기: 체어 위치를 앉기/일어서기로 자동 조정하고 치과용 라이트를 끕니다.
	치료 1: 체어 베이스와 등받이가 자동으로 아래로 이동하며 치과용 라이트를 켭니다.
	치료 2(기본형 터치패드 전용): 체어 베이스와 등받이 위치를 자동으로 조정하고 치과용 라이트를 켭니다.
	엑스레이/행굼: 엑스레이/행굼과 현재 체어 위치 간에 자동으로 전환됩니다. 체어가 엑스레이/행굼 위치일 때 치과용 라이트가 꺼지고 바로 전 위치로 돌아가면 다시 켜집니다.




참고 체어를 특정 위치에 정지시키려면 풋 스위치 또는 터치패드에서 원하는 체어 위치 버튼을 누릅니다.

컵필 주수 및 타구 세정

컵필 주수는 급수통에서 컵으로 물의 흐름을 제어합니다. 타구 세정은 타구대에 세정용 물을 공급합니다. 이 버튼들의 사전 설정 실행 시간은 표 2를 참조하십시오.

컵필 주수 및 타구 세정 시간을 변경하려면:

1. 를 눌렀다 놓습니다. 발신음이 한 번 울리면 프로그래밍 모드가 준비 상태임을 뜻합니다.



참고 주수관 근처에 있는 컵필 주수 및 타구 세정 버튼을 동시에 누르고 있어도 타구대 프로그래밍 모드로 들어갈 수 있습니다. 발신음이 한 번 울리면 프로그래밍 모드가 준비 상태임을 뜻합니다.





2. 컵필 주수  또는 타구 세정  버튼을 원하는 시간 동안 누르고 있습니다.
3. 버튼을 놓습니다. 발신음이 세 번 울리면 설정이 완료된 것입니다.


표 2. 컵필 주수 및 타구 세정 사전 설정


버튼	설명
	<p>컵필 주수 버튼: 급수통에서 컵으로 물의 흐름을 제어합니다.</p> <ul style="list-style-type: none"> • 컵필 주수 버튼을 누르면 정해진 시간 동안 작동합니다. 제조 시 사전 설정된 채우기 시간은 2.5 초입니다. • 컵필 주수 버튼을 계속 누르고 있으면 수동으로 작동합니다.
	<p>타구 세정 버튼: 타구대 타구에 세정용 물을 공급합니다.</p> <ul style="list-style-type: none"> • 타구 세정 버튼을 누르면 정해진 시간 동안 작동합니다. 제조 시 사전 설정된 세정 시간은 30초입니다. • 타구 세정 버튼을 계속 누르고 있으면 수동으로 작동합니다. • 타구 세정 버튼을 2초 안에 2번 누르고 있으면 연속 세정 모드로 변경됩니다. 버튼을 한 번 누르면 연속 타구 세정 모드가 종료됩니다.


치과용 라이트

터치패드에 있는 치과용 라이트 버튼을 사용하여 치과용 라이트를 켜거나 끕니다.



치과용 라이트 버튼  을 누를 때마다 강도와 컴파짓 설정 간에 전환됩니다.


할로겐 치과용 라이트:  을 눌러 높음 및 컴파짓 또는 중간 및 컴파짓 모드 사이를 전환합니다. 치과용 라이트가 컴파짓 모드에 있는 경우 표시등이 깜박거립니다.


LED 치과용 라이트: 원하는 강도 모드를 선택하려면  을 눌렀다가 땁니다. 라이트가 Cure-safe 모드에 있는 경우 표시등이 깜박거립니다.

치과용 라이트를 끄려면  을 1초 동안 누릅니다.

자동 라이트 기능

프로그래밍한 체어 위치를 사용할 때 체어 등받이가 작동 위치에 도달하면 치과용 라이트가 켜집니다.  또는  을 누르면 치과용 라이트가 자동으로 꺼집니다.


자동 라이트 기능을 비활성화하려면 **p** 및  을 동시에 3초 동안 누릅니다. 발신음이 한 번 울리면 자동 라이트 기능이 꺼진 것입니다.

자동 라이트 기능을 다시 활성화하려면 **p** 및  을 동시에 3초 동안 누릅니다. 발신음이 세 번 울리면 자동 라이트 기능이 켜진 것입니다.



팁 엑스레이/헝겘이 사전 설정 위치로 변경되면 치과용 라이트 자동 기능이 치료 1,2 버튼과 동일하게 작동합니다.

표 3. 치과용 라이트 버튼

버튼	설명
	치과용 라이트 버튼: 누르면 강도 설정 간을 전환합니다. 버튼을 누르면 라이트가 켜지고 계속 누르고 있으면 라이트가 꺼집니다.

전기 핸드피스 작동

표준 모드 또는 근관 치료 모드에서 핸드피스를 프로그래밍할 수 있습니다.

- **표준 모드:** 전기 핸드피스 사용 시 핸드피스는 항상 100% 토크됩니다.
- **근관 치료 모드:** 근관 치료를 지원하는 모터 컨트롤러가 있는 경우 이 모드에서 핸드피스를 프로그래밍할 수 있습니다. 근관 치료 모드에서는 토크 및 비율 설정을 제어할 수 있습니다.

표준 모드에서 전기 핸드피스 프로그래밍

디럭스형 터치패드에서 특정 RPM을 위한 메모리 설정을 프로그래밍할 수 있습니다. 핸드피스 설정을 프로그래밍하려면:

1. 홀더에서 핸드피스를 들어 올립니다.
2. 터치패드 화면에 표준 모드가 표시되지 않으면 **e**를 누릅니다.
3. RPM 조정을 위해 마이너스(-) 또는 플러스(+) 버튼을 누릅니다. RPM 값이 화면에 표시됩니다(그림 123 참조).
4. 설정을 메모리에 추가하기 위해 **p**를 누릅니다. 발신음이 한 번 울립니다.
5. 원하는 메모리 설정을 선택합니다 (M1~M4). 다른 메모리 설정으로 전환하려면 **m**을 누릅니다.
6. 원하는 메모리 위치가 선택되면 **p**를 누릅니다. 발신음이 세 번 울리면 설정이 완료된 것입니다.

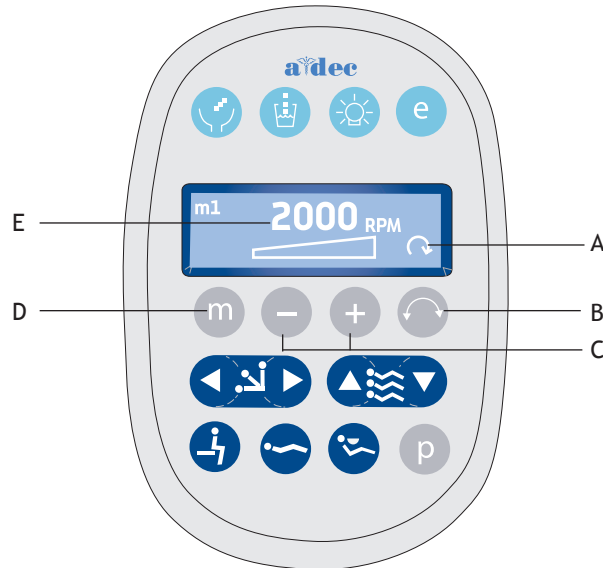
정방향/역방향 버튼

정방향/역방향 버튼을 사용하여 전기 모터의 방향을 변경합니다. 모터를 홀더로 되돌리거나 전원을 끄면 시스템 기본값이 정방향 위치로 복구됩니다(그림 123 참조). 역방향 모드에서는 정방향/역방향 표시등 아이콘이 연속으로 깜빡입니다.

표 4. 전기 모터 사전 설정(표준 모드)

메모리 설정	사전 설정 속도
M1	2,000RPM
M2	10,000RPM
M3	20,000RPM
M4	36,000RPM

그림 123. 표준 모드 터치패드 화면



항목	설명
A	정방향/역방향 표시등(그림에서는 정방향)
B	정방향/역방향 버튼
C	마이너스 및 플러스 버튼
D	메모리 버튼
E	RPM 값

근관 치료 모드에서 전기 핸드피스 프로그램밍

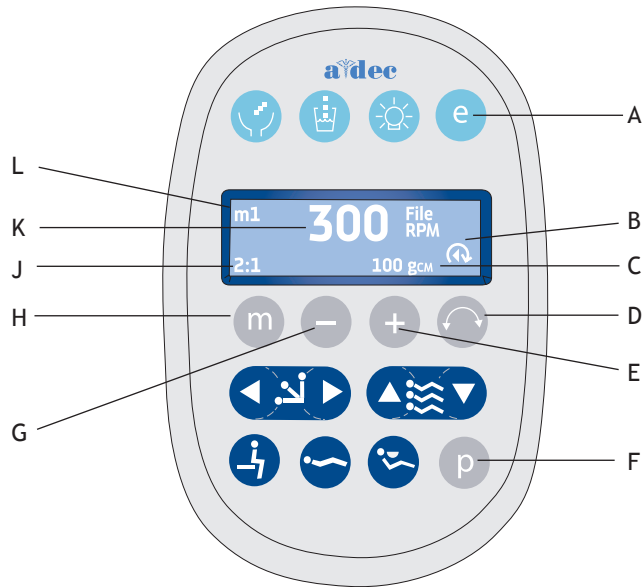
근관 치료 모드에서는 특정 파일과 원하는 핸드피스 작동을 기준으로 설정을 변경할 수 있습니다.

참고 특정 파일에 대한 속도 및 토크 한계 관련 정보는 파일 제조업체에 문의하시기 바랍니다.

근관 치료 메모리 설정을 프로그래밍하려면:

1. 홀더에서 핸드피스를 들어 올립니다.
2. 터치패드 화면에 근관 치료 모드가 표시되지 않으면 **e** 를 누릅니다.
3. 근관 치료 모드에서 설정을 변경하기 위해 마이너스(-) 또는 플러스(+) 버튼을 누릅니다. 터치패드 화면에 흰색의 역방향 비디오 박스가 나타납니다.
4. 터치패드 화면에서 설정 간에 이동하려면 제어 위치 조정 버튼을 누릅니다.
5. 설정 변경을 위해 마이너스(-) 또는 플러스(+) 버튼을 누릅니다.
6. 속도 한계, 토크 한계 또는 비율을 메모리에 설정하려면 **b** 를 누릅니다. 발신음이 한 번 울립니다.
7. 원하는 메모리 설정을 선택합니다 (M1~M4). 다른 메모리 설정으로 전환하려면 **m** 을 누릅니다.
8. 원하는 메모리 위치가 선택되면 **p** 를 누릅니다. 발신음이 세 번 울리면 설정이 완료된 것입니다.

그림 124. 근관 치료 모드 터치패드 화면



항목	설명	항목	설명
A	근관 치료 모드 버튼	G	마이너스 버튼
B	정방향/역방향 표시등(방향키 안쪽에 자동 모드 표시등 포함)	H	메모리 버튼
C	파일 토크 단위 표시등	J	핸드피스 비율 설정
D	정방향/역방향 버튼	K	속도 한계 표시등
E	플러스 버튼	L	메모리 설정 표시등
F	프로그램 버튼		

표 5에는 근관 치료 모드의 터치패드 화면 아이콘이 나열 및 정의되어 있습니다.



주의 A-dec | W&H 근관 치료 부속품은 볼 베어링 디자인에 따른 특수 기능을 갖추고 있습니다. 해당 부속품의 내구성과 안정성 덕분에 A-dec 근관 치료 시스템은 파일 토크를 매우 정확하게 제어하고 표시할 수 있습니다. 그 외 기타 부속품은 내구성이 알려지지 않았으므로 명시된 토크 값은 대략적인 값입니다.

표 5. 근관 치료 모드 설정

아이콘	설정	설명
	속도	파일 속도 한계 설정값. 자세한 내용은 파일 제조업체에 문의하십시오.
	토크	파일 토크 한계 설정값. 자세한 내용은 파일 제조업체에 문의하십시오.
	토크 단위	Ncm(Newton centimeters)과 gcm(Gram centimeters) 간에 전환합니다. 핸드피스 1개에 대해 이 설정을 조정하면 모든 핸드피스 설정에 적용됩니다. 참고: 1Ncm = 102gcm
	비율	핸드피스 비율을 설정합니다. 자세한 내용은 핸드피스 제조업체에 문의하십시오.
	자동 모드	핸드피스 1개에 대해 이 설정을 조정하면 모든 핸드피스 설정에 적용됩니다. 이 아이콘은 정방향/역방향 표시등 내에 표시됩니다.
	자동 정지	Auto stop — 파일 속도가 토크 한계에 도달하면 모터가 멈춥니다.
	자동 역회전	Auto-reverse — 파일이 토크 한계에 도달하면 모터가 멈추고 방향을 바꿉니다.
	자동 정회전	Auto forward — 파일이 토크 한계에 도달하면 모터가 멈추고 3회 반대로 회전한 다음 다시 정방향으로 변경됩니다. 참고: 모터가 토크 한계를 3회 넘기면 자동으로 멈춥니다.

기술자 터치패드 설정 옵션

디렉스형 터치패드는 서비스 기술자가 사용자가 선호하는 대로 핸드피스 및 터치패드 설정을 조정할 수 있습니다.

터치패드 버튼으로 탐색

설정 모드에서는 체어 버튼 기능이 탐색 버튼이 됩니다. 등받이 상승(▶), 등받이 하강(◀) 버튼을 사용하여 설정 화면을 탐색합니다.

Holder Setup

각 핸드피스 홀더에 대한 핸드피스 구성 방법을 설정할 수 있습니다.

핸드피스 홀더를 설정하려면:

1. 디렉스형 터치패드 메인 화면에서 **m** 및 **e**를 동시에 3초 동안 누른 다음 ▶를 눌러 시작합니다.
2. **System Setup** 화면에서 마이너스(-)나 플러스(+)**를 눌러 Handpieces를 선택하고 (그림 125 참조) ▶를 누릅니다.**
3. **Handpiece Setup** 화면에서 **Holder Setup**을 선택하고(그림 126 참조) ▶를 누릅니다.
4. 홀더에서 원하는 핸드피스를 들어 올립니다.

그림 125. System Setup: Handpieces

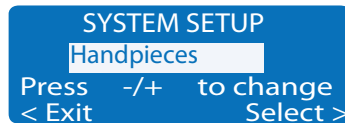
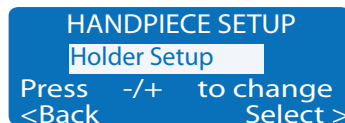
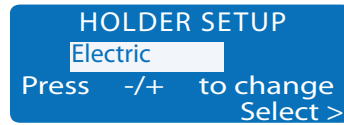


그림 126. Handpiece Setup: Holder Setup 선택



5. **Holder Setup** 화면에서 마이너스(-)나 플러스(+)**를 눌러 핸드피스 유형을 선택합니다(그림 127 참조).**
 핸드피스 유형으로는 Electric, Ultrasonic, Vacuum, Other, Turbine이 있습니다.

그림 127. Holder Setup: 옵션 선택



6. 전기 핸드피스를 설정하는 경우:
- (1) ▶를 누른 다음 마이너스(-)나 플러스(+)**를 눌러 모터 번호를 선택합니다.**
 - (2) ▶를 누른 다음 마이너스(-)나 플러스(+)**를 눌러 모터 유형을 선택합니다.**
 - (3) ▶를 누른 다음 마이너스(-)나 플러스(+)**를 눌러 설치된 케이블 길이를 선택합니다.**
7. ▶를 누릅니다.
 발신음이 세 번 울리면 핸드피스 설정이 완료된 것입니다.
8. 핸드피스를 홀더에 다시 놓습니다.
9. 5단계~7단계를 반복하여 각 핸드피스를 설정합니다.
10. 핸드피스 설정을 마쳤으면 A-dec 로고가 나타날 때까지 ◀를 누릅니다.

그림 128. Holder Setup: Motor Number 선택

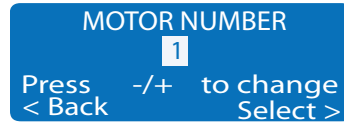


그림 129. Holder Setup: Motor Type 선택

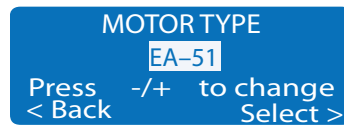
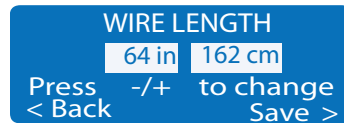


그림 130. Holder Setup: Wire Length 선택



Light Source Setup

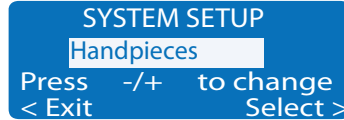
쿼드 전압 구강 내 라이트 광원(QVIOLS) 또는 IOLS 컨트롤이 내장된 전기 모터 컨트롤러가 설치된 경우 다양한 구강 내 라이트 광원 옵션을 설정할 수 있습니다. 다음 옵션을 사용할 수 있습니다.

- **On When Selected:** 핸드피스를 홀더에서 뺐을 때 구강 내 라이트 광원을 켜지, 꺼진 상태를 유지할지 지정합니다.
- **Auto Off Delay:** 풋 컨트롤을 놓았을 때 라이트가 켜진 상태로 유지되는 시간을 결정합니다. 이 시간은 Drive Air를 다시 사용하면 재설정됩니다.
- **On in Endo:** 근관 치료 모드일 때 구강 내 라이트 광원을 켜지 아니면 끌지 지정합니다. 대부분의 근관치료 핸드피스는 라이트 파이프가 없으므로 열을 줄이고 전구 수명을 늘이기 위해 Off를 선택하도록 권장합니다.

라이트 광원을 설정하려면:

1. 디렉스형 터치패드 메인 화면에서 **m** 및 **e**를 동시에 3초 동안 누른 다음 **▶**를 눌러 시작합니다.
2. **System Setup** 화면에서 마이너스(-)나 플러스(+)**를 눌러 Handpieces를 선택하고 (그림 131 참조)▶를 누릅니다.**

그림 131. System Setup: Handpieces



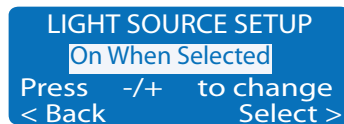
3. **Handpiece Setup** 화면에서 마이너스(-)나 플러스(+)**를 눌러 Intraoral Lt Source를 선택하고(그림 132 참조)▶를 누릅니다.**
4. 홀더에서 원하는 핸드피스를 들어 올립니다.

그림 132. Handpiece Setup: Intraoral Lt Source 선택



5. **Light Source Setup** 화면에서 마이너스(-)나 플러스(+)**를 눌러 On When Selected 등 원하는 옵션을 선택하고(그림 133 참조)▶를 누릅니다.**
6. 마이너스(-), 플러스(+)**를 눌러 핸드피스 설정 옵션을 지정하고 ▶를 눌러 화면 간에 이동합니다.**
설정이 완료되면 발신음이 세 번 울리면서 설정이 확인됩니다.
7. 핸드피스를 홀더에 다시 놓습니다.
8. 4단계~7단계를 반복하여 각 핸드피스를 구성합니다.
9. 핸드피스 설정을 마쳤으면 A-dec 로고가 나타날 때까지 **◀**를 누릅니다.

그림 133. Light Source Setup: 옵션 선택



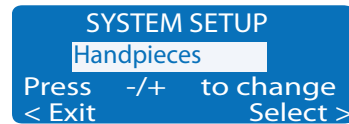
Ultrasonic Setup

초음파 팁의 색상 표시 상태를 켜지 아니면
끄지 지정합니다.

초음파를 설정하려면:

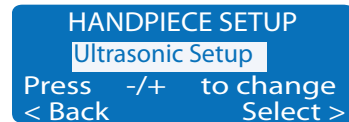
1. 디렉스형 터치패드 메인 화면에서 **m** 및 **e**를 동시에 3초 동안 누른 다음 **▶**를 눌러 시작합니다.
2. **System Setup** 화면에서 마이너스(-)나 플러스(+)**를 눌러 Handpieces**를 선택하고 (그림 134 참조) **▶**를 누릅니다.

그림 134. System Setup: Handpieces



3. Handpiece Setup 화면에서 마이너스(-)나 플러스(+)**를 눌러 Ultrasonic Setup**을 선택하고(그림 135 참조) **u**를 누릅니다.
4. 마이너스(-)나 플러스(+)**를 눌러 On** 또는 **Off**를 선택하고 **▶**를 누릅니다.
발신음이 세 번 울리면 설정이 완료된 것입니다.
5. A-dec 로고가 나타날 때까지 **◀**를 누릅니다.

그림 135. Handpiece Setup: Ultrasonic Setup 선택



전기 옵션 설정

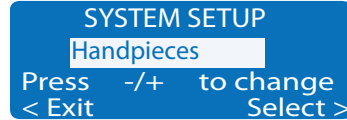
표시 정보와 전기 기능을 변경할 수 있습니다.
다음 옵션을 사용할 수 있습니다.

- **Torque Units:** Ncm(뉴턴 센티미터) 또는 gcm(그램 센티미터)으로 단위 표시 방법을 선택합니다.
- **Endo Handpiece Auto Mode:** 토크 한계에 도달했을 때 전기 모터의 반응을 구성합니다.
 - **Auto forward:** 파일이 토크 한계에 도달하면 모터가 멈추고 3회 반대로 회전한 다음 다시 정방향으로 변경됩니다.
 - **Auto-reverse:** 파일이 토크 한계에 도달하면 모터가 멈추고 방향을 바꿉니다.
 - **Auto stop:** 파일 속도가 토크 한계에 도달하면 모터가 멈춥니다.
- **Auto-reverse Beep:** 모터가 토크 한계를 넘으면 발신음이 두 번 울리고 자동으로 역방향 회전합니다.
- **Torque Warning Beep:** 모터가 토크 한계의 75%를 넘으면 발신음이 연속으로 울립니다.

전기 옵션을 설정하려면:

1. 디렉스형 터치패드 메인 화면에서 **m** 및 **e**를 동시에 3초 동안 누른 다음 **▶**를 눌러 시작합니다.
2. **System Setup** 화면에서 마이너스(-)나 플러스(+)**▶**를 눌러 **Handpieces**를 선택하고 (그림 136 참조) **▶**를 누릅니다.

그림 136. System Setup: Handpieces



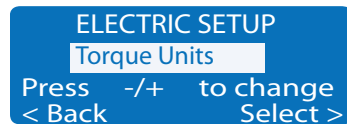
3. **Handpiece Setup** 화면에서 마이너스(-)나 플러스(+)**▶**를 눌러 **Electric Setup**을 선택하고(그림 137 참조) **▶**를 누릅니다.

그림 137. Handpiece Setup: Electric Setup 선택



4. **Electric Setup** 화면에서 마이너스(-)나 플러스(+)**▶**를 눌러 **Torque Units** 등 옵션을 선택하고(그림 138 참조) **▶**를 누릅니다.
5. 마이너스(-), 플러스(+)**▶**를 눌러 설정 옵션을 지정하고 **▶**를 눌러 화면 간에 이동합니다. 설정이 완료되면 발신음이 세 번 울리면서 설정이 확인됩니다.
6. 모든 설정을 완료했으면 A-dec 로고가 나타날 때까지 **◀**를 누릅니다.

그림 138. Electric Setup: 옵션 선택



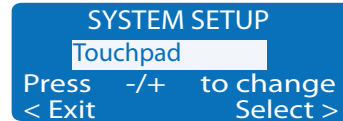
터치패드 설정

터치패드 설정을 사용하여 터치패드 표시 콘트라스트를 변경하고 도움말 메시지를 표시할지 지정합니다.

터치패드 옵션을 설정하려면:

1. 디렉스형 터치패드 메인 화면에서 **m** 및 **e**를 동시에 3초 동안 누른 다음 **▶**를 눌러 시작합니다.
2. **System Setup** 화면에서 마이너스(-)나 플러스(+)**▶**를 눌러 **Touchpad**를 선택하고 (그림 139 참조) **▶**를 눌러 시작합니다.

그림 139. 터치패드 설정



3. **Touchpad Setup** 화면에서 마이너스(-)나 플러스(+)**▶**를 눌러 **Contrast Adjust** 또는 **Help Messages**를 선택합니다.

- 화면 콘트라스트를 조정하려면 **Contrast Adjust**를 선택합니다. 마이너스(-)나 플러스(+)**▶**를 눌러 콘트라스트를 조정합니다(그림 140 참조).
- **Help Messages**를 선택하고 마이너스(-)나 플러스(+)**▶**를 눌러 **On** 또는 **Off**를 선택하고 **▶**를 누릅니다(그림 141 참조). 발신음이 세 번 울리면 설정이 완료된 것입니다.

4. 설정을 완료했으면 A-dec 로고가 나타날 때까지 **◀**를 누릅니다.

그림 140. Touchpad Setting: Contrast Adjust

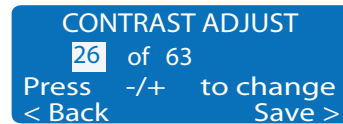
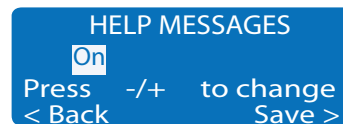


그림 141. Touchpad Setting: Help Messages



참고 터치패드 도움말 메시지의 목록은 www.a-dec.com에서 규제 정보 및 사양 문서를 참조하십시오.

시스템 테스트

A-dec 300 설치를 완료한 후 다음 점검 목록에 따라 시스템을 테스트한 다음 고객과 함께 후속 조치를 취합니다.

치과용 체어

- 치과용 체어가 바닥에 단단히 고정되었음
- 체어의 리프트, 틸트, 터치패드와 풋 스위치로 제어되는 프로그래밍 기능을 포함하여 체어 기능이 올바르게 작동함
- Headrest 또는 목 지지대가 올바르게 기능함
- 팔걸이가 사용자의 편의에 따라 고정되거나 위치 조정 가능함

딜리버리 시스템

- 핸드피스가 올바르게 작동하고 의사가 선호하는 대로 설정되었음
 - 냉각수, 공기 냉각, 스프레이
 - 핸드피스 튜브 플러시
 - 핸드피스 홀더 밸브 및 스위치
 - 핸드피스 Drive Air 압력
- 스프링식 Flexarm이 올바르게 작동함
- 딜리버리 시스템 Flexarm 브레이크가 올바르게 작동함
- 컨트롤 헤드가 트레이에서 측정된 대로 수평을 이룸
- 관절형 암이 기울지 않음
- 풋 컨트롤이 올바르게 작동함

치과용 라이트

- 모든 라이트 밝기 설정이 올바르게 작동함 (371 모델은 두 가지 설정, 571 모델은 세 가지 설정)
- 치과용 라이트에 예비 전구 (A-dec 핀 넘버 [P/N] 041.709.00)가 있음
- 치과용 라이트 Flexarm 및 헤드 장력이 올바르게 조정됨

보조자용 기구, 타구대 및 컵필 주수

- 석션/흡입이 다음 사양대로 설정되었음
 - 습식 석션 - $34 \pm 7\text{kPa}$ ($10 \pm 2\text{inHg}$), 최소 255sl/min(9scfm)
 - 건식/반건식 석션 - $16 \pm 3.5\text{kPa}$ ($4.5 \pm 1\text{inHg}$), 최소 340sl/min(12scfm)
- 공기 및 물 시린지 버튼이 부드럽게 작동함
- HVE 및 SE 밸브가 자유롭게 움직임
- 컵필 주수 시간이 올바르게 설정됨
- 타구대 흐름 패턴이 타구를 효과적으로 헹구고 타구가 올바르게 배수됨
- 타구대 통풍 튜브 끝이 서포트 센터 프레임에서 13mm(1/2인치) 위에 있음
- 타구대와 팔걸이의 사이 간격 29mm(1-1/8인치)

기구

- 에어 압력이 552kPa(80psi)로 조정됨
- 플로어 박스에 공기 및 물 누출이 없음
- 중력 배수관이 올바르게 작동함
- 튜브 및 연결이 꼬이지 않고 공기 및 물 누출이 없음
- 남은 튜브 및 와이어를 감아 가동 부품에서 멀리 떨어진 곳에 보관함

타구대 타구와 팔걸이 사이의 올바른 간격 확인

참고 Radius형 시스템, 타구대가 없는 베이스 장착 시스템 또는 포스트 장착 시스템의 경우 이 섹션을 생략하고 98페이지의 “커버 설치” 를 참조하십시오.

올바른 간격 확인

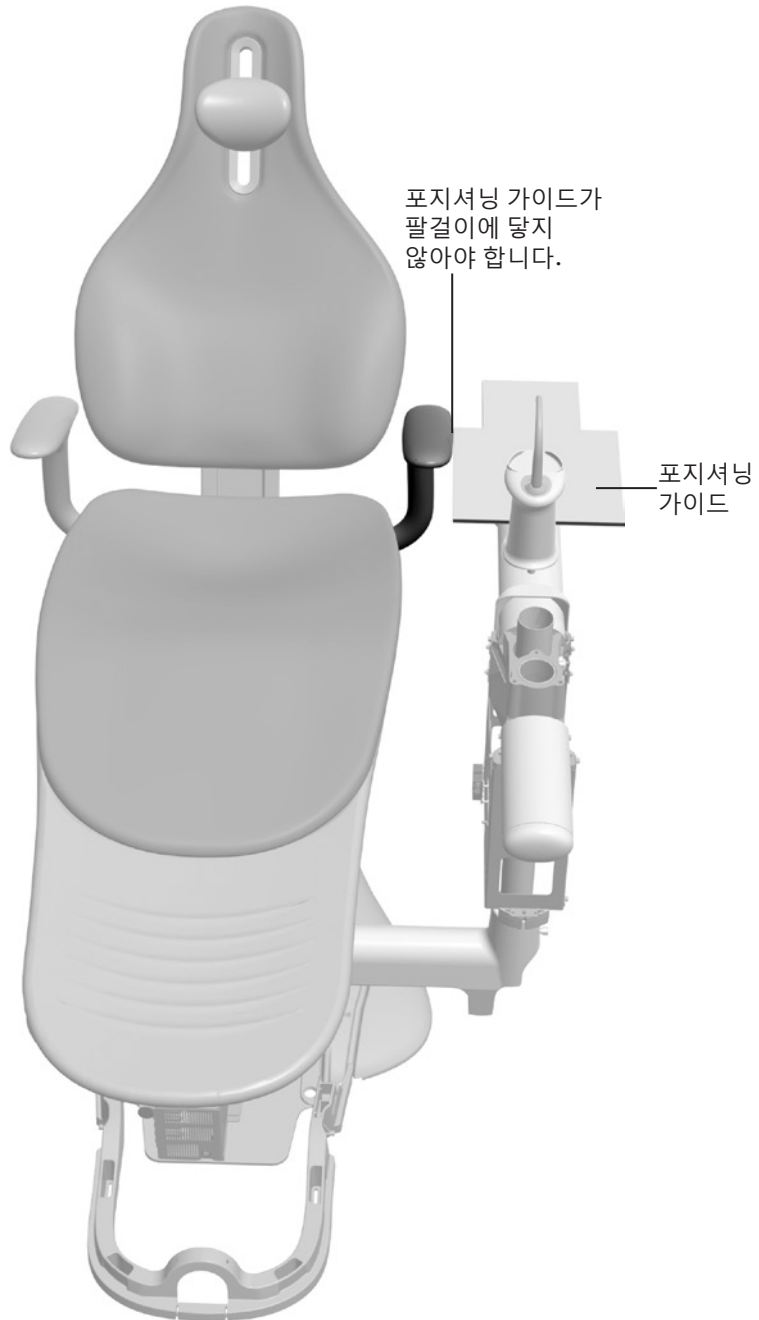
1. 타구대 타구를 제거합니다.
2. 탭이 체어 머리를 향하게 포지셔닝 가이드를 타구대 타구 서포트에 놓고 폼 플러그로 가이드 중앙에 고정합니다.
3. 체어를 올렸다 내리면서 포지셔닝 가이드가 팔걸이에 닿지 않는지 확인합니다.

가이드와 팔걸이 간격이 올바르지 않으면 다음 페이지의 단계에 따라 간격을 올바르게 조정합니다.

이 섹션에서 필요한 공구

5/16인치 육각 키 드라이버

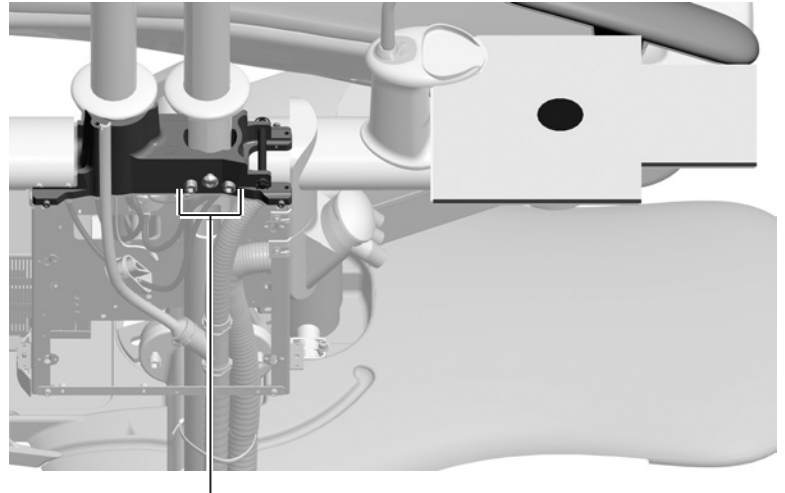
그림 142. 포지셔닝 가이드가 팔걸이에 닿지 않게 하기



타구대와 팔걸이 사이 간격 조정

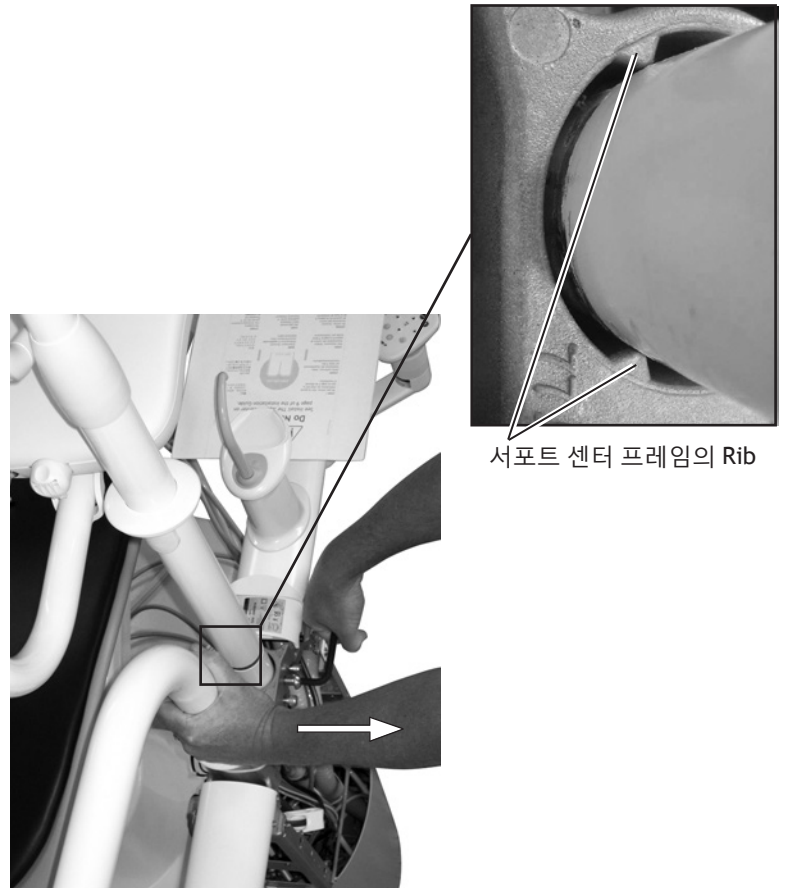
1. 포지셔닝 가이드를 놓은 채로 5/16인치 육각 키 드라이버를 사용하여 버튼 헤드와 소켓 헤드 나사를 풀니다.
2. 시스템에 달리버리 시스템과 라이트가 포함된 경우 이를 서포트 센터 위에 놓습니다.
3. 포지셔닝 가이드와 팔걸이 간격이 올바를 때까지 서포트 센터를 회전합니다.
4. 시스템에 달리버리 시스템이 포함된 경우 서포트 센터 프레임의 Rib이 서포트 센터 포스트와 수평이 될 때까지 Rigid Arm을 나사 방향으로 당깁니다.
5. 약 17.63N·m(13ft-lb)의 토크를 사용하여 버튼 헤드 나사를 조입니다.
6. 소켓 헤드 나사 2개를 단단히 고정될 때까지 번갈아 조입니다(약 17.63N·m[13ft-lb]의 토크 사용).
7. 체어를 올렸다 내리면서 포지셔닝 가이드가 팔걸이에 닿지 않는지 확인합니다.
8. 가이드와 팔걸이 간격이 올바르지 않으면 1단계부터 8단계를 반복합니다.
9. 서포트 센터가 평행한지 확인합니다. 조정해야 하는 경우 79페이지의 “1. 서포트 센터 수평 맞추기” 단계를 완료합니다.

그림 143. 서포트 센터 나사 풀기



버튼 헤드 나사와 소켓 헤드 나사

그림 144. 서포트 센터 고정



서포트 센터 프레임의 Rib

나사 방향으로 Rigid Arm 당기기

커버 설치

A-dec 300은 각 구성마다 여러 커버가 포함되어 있습니다. 시스템 구성에 따라, 설치 중에 커버 변경이 필요할 수 있습니다.

참고 커버를 설치하기 전에 반드시 시스템을 조정하고 테스트하십시오.

이 섹션에서 필요한 도구

대각선 커터

십자 드라이버

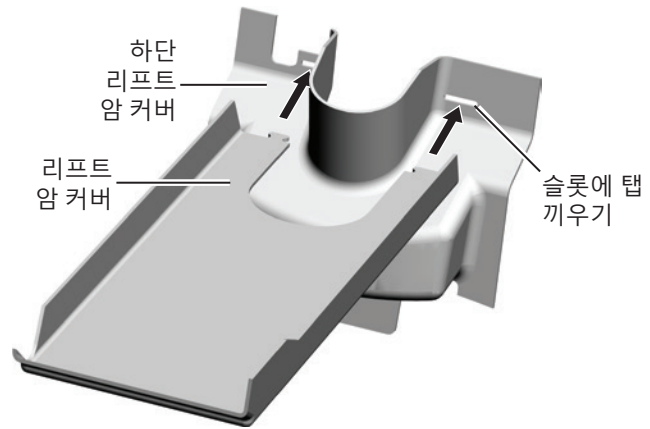
그림 145. 서포트 센터가 포함된 A-dec 300



리프트 암 커버 설치

1. 체어 베이스를 완전히 올립니다.
2. 리프트 암 커버 탭을 하단 리프트 암 커버의 슬롯에 끼웁니다.

그림 146. 커버를 동시에 끼웁니다.



3. 리프트 암 커버 부를 체어 베이스에 맞춥니다.

그림 147. 리프트 암 커버 부 설치

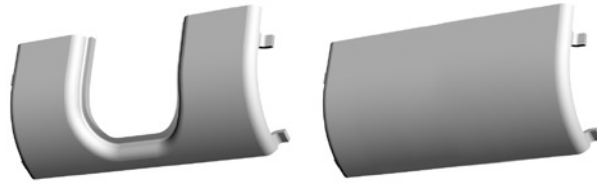


4. 치과용 চে어에 Assistant's arm이 있는지 여부에 따라 적절한 상단 리프트 암 커버를 선택합니다.



참고 보조자용 기구와 사용되는 상단 리프트 암 커버는 보조자용 기구 박스에 배송됩니다.

그림 148. 상단 리프트 암 커버



Assistant's Arm의 상단 리프트 암 커버

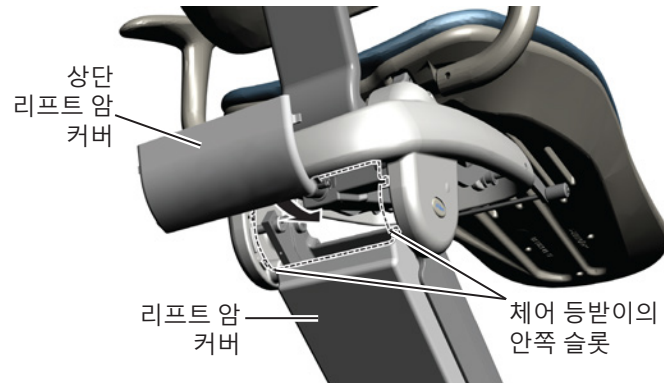
상단 리프트 암 커버

5. 리프트 암 커버를 위로 올리고 제자리에 고정합니다.



참고 리프트 암과 링크 암 사이 공간에 리프트 암 커버가 끼여서 움직이지 않으면 표준 드라이버를 사용해서 리프트 암과 링크 암 사이 공간을 넓힙니다.

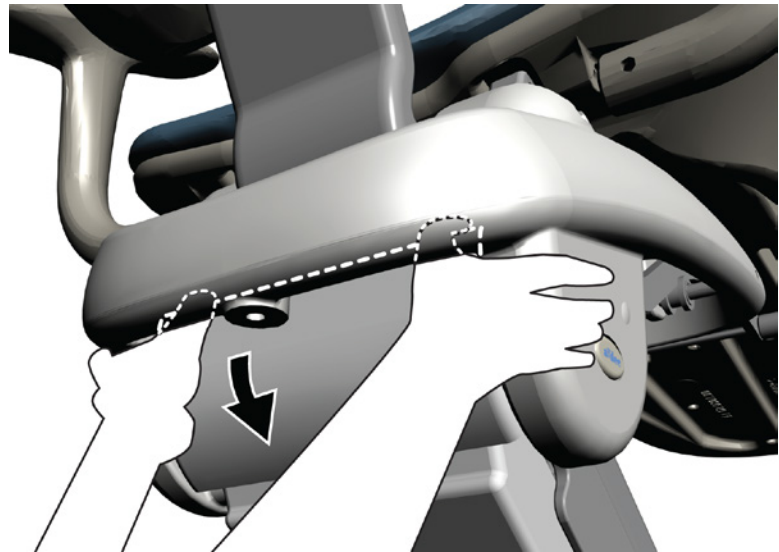
그림 149. 상단 리프트 암 커버 설치



6. 상단 리프트 암 탭을 체어 후면의 슬롯에 삽입합니다.

7. 상단 리프트 암 커버 위에 엄지 손가락을 놓고 커버가 제자리에 끼워질 때까지 아래 및 바깥 방향으로 당깁니다.

그림 150. 상단 리프트 암 커버 탭 설치



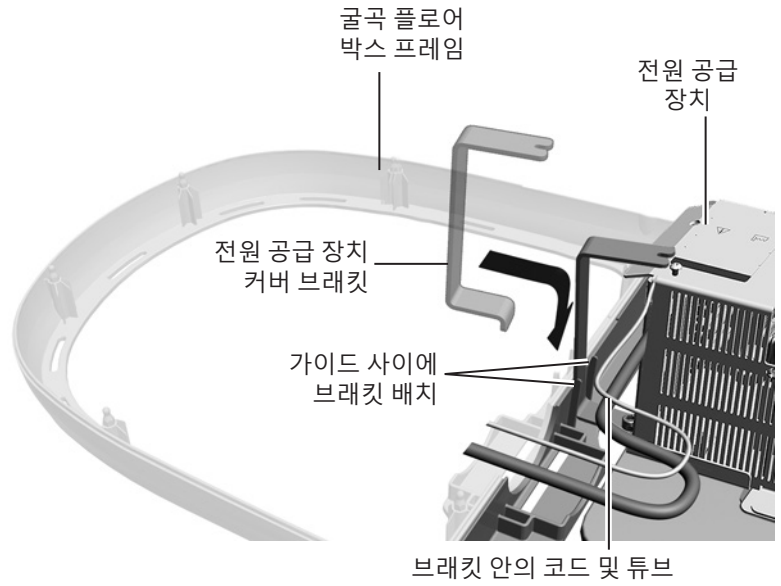
굴곡 플로어 박스 커버 세트 설치

1. 십자 드라이버를 사용하여 전원 공급 장치 상단의 나사를 푼니다.
2. 전원 공급 장치 커버 브래킷을 그림 151과 같이 전원 공급 장치에 놓습니다.



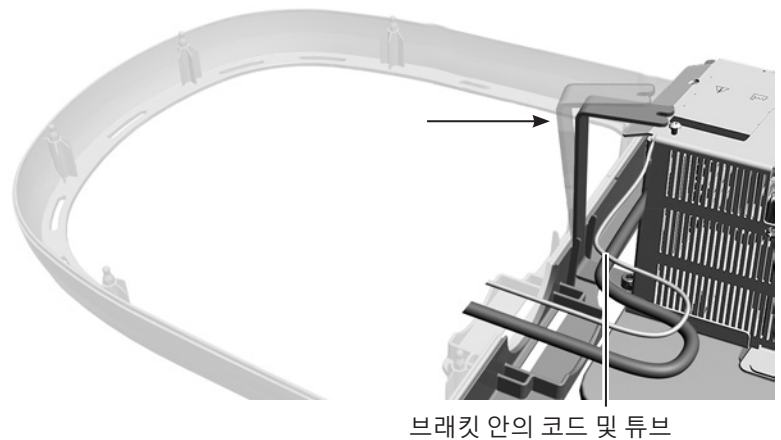
주의 전원 코드 및 튜브는 브래킷 안에 있어야 커버가 올바르게 맞습니다.

그림 151. 전원 공급 장치 커버 브래킷 설치



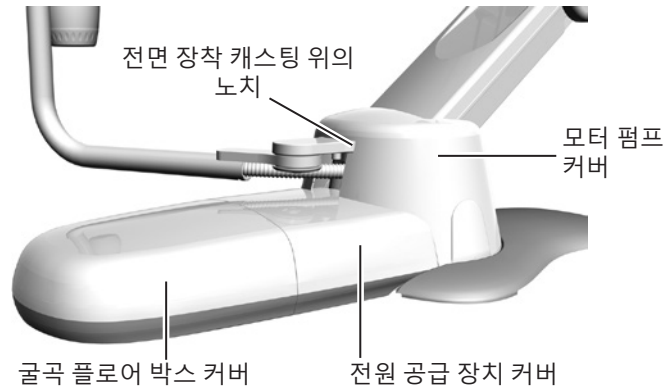
3. 브래킷의 슬롯을 나사 주위로 밀어 넣습니다.
4. 나사를 조여서 브래킷을 고정합니다.

그림 152. 전원 공급 장치 커버 브래킷 고정



5. 전원 공급 장치 커버를 프레임의 커넥터와 정렬하고 아래로 누릅니다.
6. 커넥터를 굴곡 플로어 박스 커버와 정렬하고 아래로 누릅니다.

그림 153. Radius형 딜리버리 시스템의 커버



7. 모터 펌프 커버를 시스템 구성에 따라 변경하고 설치합니다.
 - 서포트 센터 또는 Radius형 딜리버리 시스템이 없는 경우 변경하지 않아도 됩니다. 커버를 체어 베이스 플레이트의 홈으로 밀어 넣습니다.
 - Radius형 딜리버리 시스템이 있는 경우 전면에서 플러그를 제거합니다. 전면 장착 캐스팅 위로 커버를 밀어 넣고 체어 베이스 플레이트의 홈 아래로 밀어 넣습니다. 전면의 노치는 전면 장착 캐스팅 주위로 들어갑니다.
 - 서포트 센터가 있는 경우 체어 베이스 장착 방향의 모터 펌프 커버 측면에서 플러그를 제거합니다. 체어 베이스 장착까지 커버를 내리고 베이스 플레이트의 홈으로 밀어 넣습니다.

그림 154. 모터 펌프 커버 변경

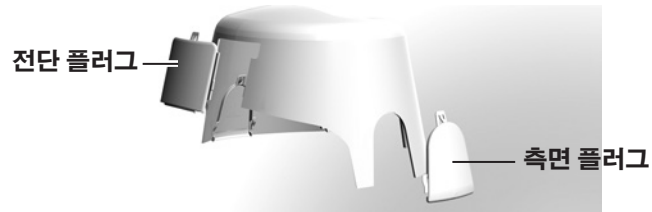
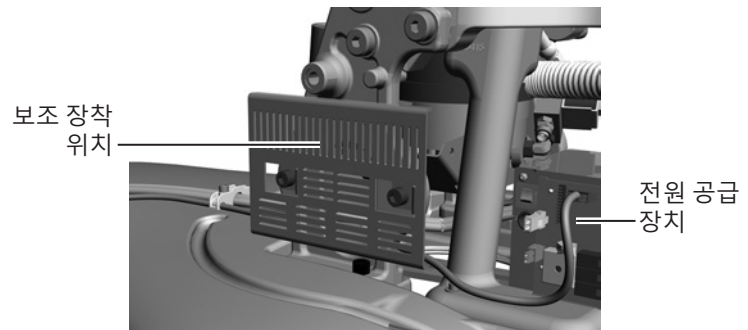


그림 155. 보조 브래킷 위치



참고 모터 펌프 커버가 올바르게 맞으려면 보조물을 모두 배치해야 합니다.

통합형 플로어 박스 커버 설치

1. 체어를 올립니다.
2. 통합형 플로어 박스 커버를 시스템 구성에 따라 변경합니다.
 - **치과용 체어만 있는 경우** 변경하지 않아도 됩니다.
 - **서포트 센터가 있는 치과용 체어의 경우** 체어 베이스 장착 방향의 통합형 플로어 박스 커버 측면에서 플러그를 제거합니다.
 - **에어 석션 시스템이 있는 A-dec 300의 경우** 통합형 플로어 박스 커버의 전면 끝에 있는 플러그를 배기구 커버로 교체합니다.
3. 기구에 커버를 씌웁니다. 커버를 통합형 플로어 박스 커버 프레임 및 체어 베이스 플레이트의 구멍과 정렬합니다.
4. 커버를 홈에 끼우고 프레임의 두 작은 포스트에 고정합니다.

커버가 정확하고 단단하게 끼워져야 합니다. 케이블 타이, 튜브, 와이어가 보이지 않게 합니다.



참고 통합형 플로어 박스 커버가 올바르게 맞으려면 보조물을 모두 배치해야 합니다.



경고 제거했던 통합형 플로어 박스 커버를 단단하게 다시 고정해야 합니다. 커버가 올바르게 재부착되고 고정되었는지 확인하십시오.

그림 156. 통합형 플로어 박스 커버 설치

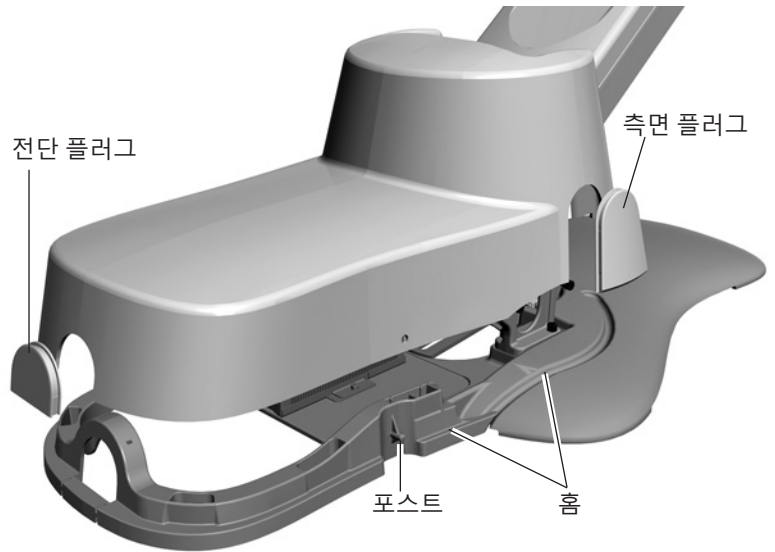
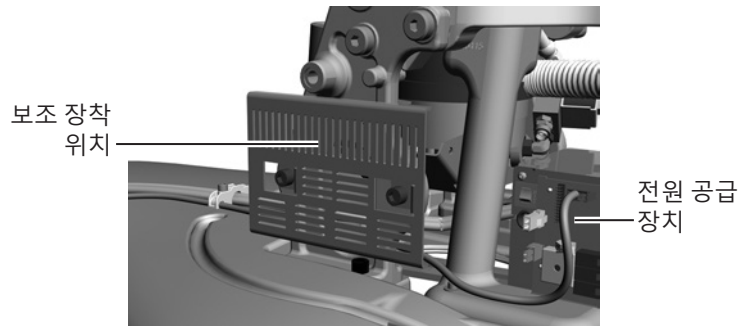


그림 157. 보조 브래킷 위치



포스트 구멍 캡 설치

딜리버리 시스템, 치과용 라이트, 또는 모니터가 없는 경우 이 모듈들의 포스트 구멍을 막는 캡을 설치합니다.

- **서포트 센터 포스트 구멍:** 십자 드라이버 및 6-19 x 1.2인치 나사를 사용해 Trim Cap 을 흐름도가 없는 서포트 센터 커버에 부착합니다.
- **중간 포스트:** 중간 포스트에 장착된 모니터는 있으나 치과용 라이트는 없는 경우 중간 포스트 끝에 Trim Cap을 끼웁니다.
- **보조자용 기구 허브:** 텔레스코핑 암에 장착된 보조자용 기구는 있으나 딜리버리 시스템은 없는 경우 허브 상단에 Trim Cap을 끼웁니다.

그림 158. 포스트 구멍 캡



서포트 센터 포스트 구멍용 Trim Cap



중간 포스트와 보조자용 기구 허브용 Trim Cap

서포트 센터 커버 설치

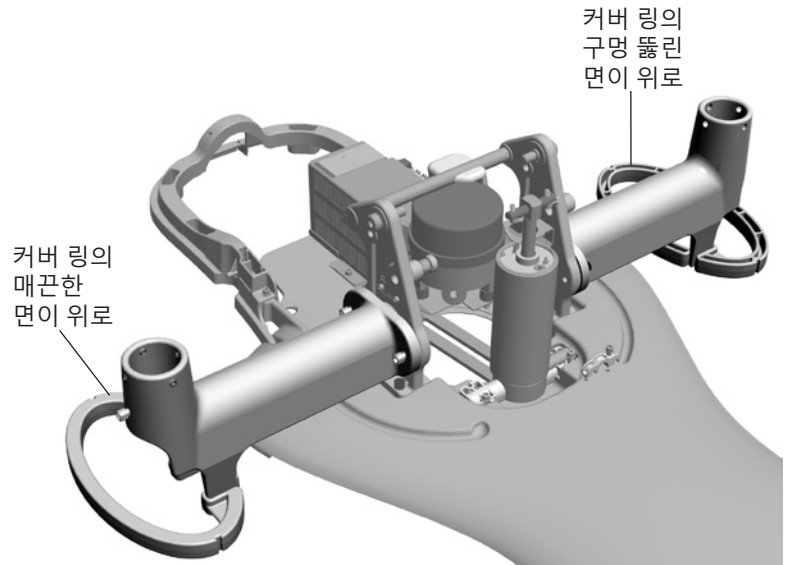
1. 장착 다리에 닿을 때까지 커버 링을 체어 베이스 장착 하단에 밀어 넣습니다.
서포트 센터가 환자 왼쪽인 경우 링의 매끈한 면이 위로 오게 합니다. 서포트 센터가 환자 오른쪽인 경우 링의 구멍 뚫린 면이 위로 오게 합니다.



팁 장착 다리에 닿게 하려면 링을 세게 두드려야 할 수도 있습니다.

2. 커버 링 둘레에 하단 커버를 설치합니다. 커버 측면의 **Indent**가 바닥을 향합니다. 커버 및 구멍이 체어 베이스 장착 위를 지나갑니다. 서포트 센터가 환자 오른쪽에 설치된 경우 대각선 커터로 장착에 맞게 커버의 구멍을 넓힙니다. 커버 가장자리를 딸각 소리가 날 때까지 커버 링의 홈에 밀어 넣습니다.

그림 159. 커버 링 설치 옵션



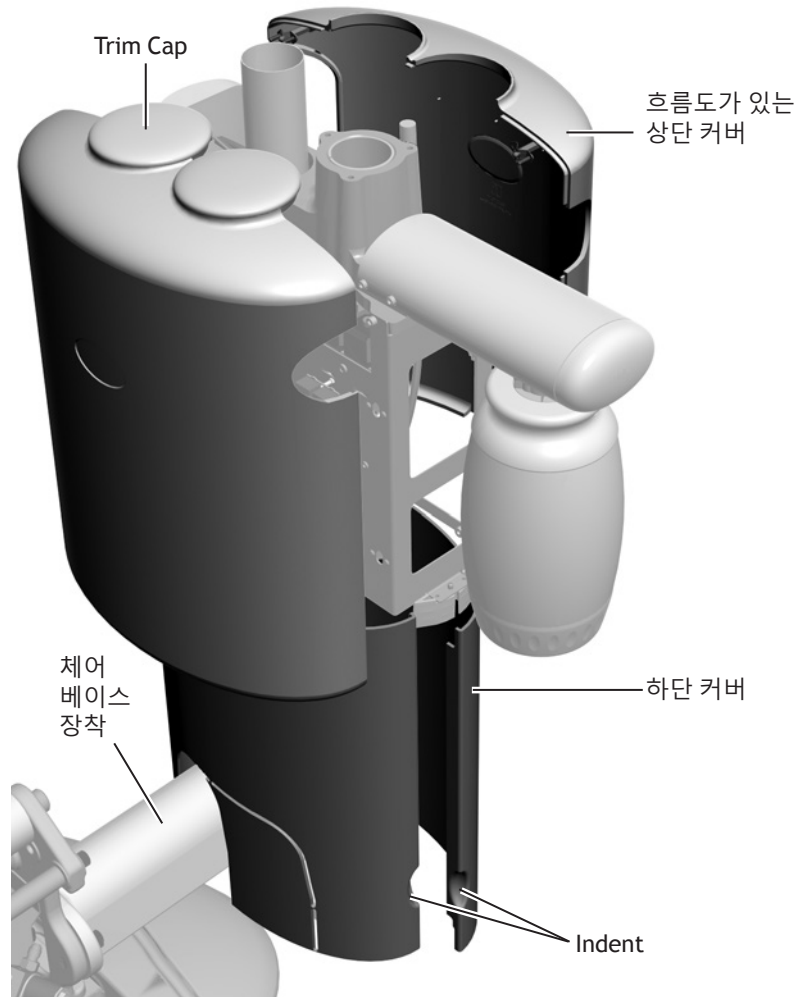
- 상단 서포트 센터 커버는 서포트 센터 프레임에 부착됩니다. 환자 왼쪽에 설치된 서포트 센터의 경우 흐름도가 있는 커버가 서포트 센터 프레임 바깥쪽, চে어에서 먼 쪽으로 갑니다. 환자 오른쪽에 설치된 서포트 센터의 경우에는 이 커버가 চে어를 향한 쪽으로 갑니다. 커버의 작은 핀들을 프레임 구멍에, 한 커버의 큰 핀들을 다른 커버의 커넥터에 삽입합니다.



참고 치과용 라이트나 모니터 장착이 있는 경우 서포트 센터 커버를 설치하기 전에 Trim Ring 을 끼웁니다.

커버는 Trim Ring 아래에 간격 없이 맞아야 하고 하단 커버 상단을 덮어야 합니다.

그림 160. 서포트 센터 커버 설치



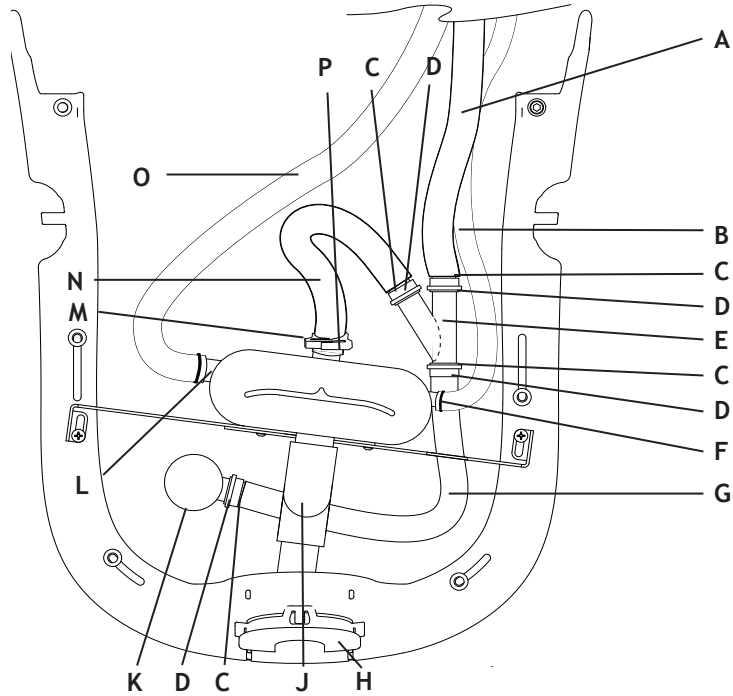
해당 튜브 연결

1. Saliva Ejector 튜브를 Saliva Ejector 흡입구에 연결합니다.
2. 타구대 배수 튜브를 20mm 어댑터와 커넥터 클립을 사용하여 Y 커넥터 상단 중 한 곳에 연결합니다.
3. 20mm 튜브를 20mm 어댑터와 커넥터 클립을 사용하여 Y 커넥터 하단에 연결합니다.
4. 단계 3에서 연결되지 않은 20mm 튜브의 끝을 20mm 어댑터와 커넥터 클립을 사용하여 배수관에 연결합니다.
5. 20mm 튜브를 20mm 어댑터와 커넥터 클립을 사용하여 Y 커넥터 상단의 연결되지 않고 남은 곳에 연결합니다.
6. 단계 5에서 연결되지 않은 20mm 튜브의 끝을 20mm 어댑터를 사용하여 액체 분리기 배수관에 연결합니다.
7. HVE/AVS 배기 튜브를 HVE 흡입구에 연결합니다.



참고 현지 배관 규정에 따라 배수관을 연결하십시오.

그림 162. AVS 시스템을 위에서 본 모습



항목	설명	항목	설명
A	타구대 배수관 튜브(5/8인치)	J	공기 배출관 배출구
B	Saliva Ejector 튜브(3/8인치)	K	배수관 배출구
C	커넥터 클립(4개)	L	HVE/AVS 흡입구
D	20mm 어댑터(4개)	M	클램프
E	Y 커넥터	N	액체 분리기에 연결되는 20mm 튜브 배수관
F	Saliva Ejector 흡입구	O	HVE/AVS 배기관(5/8인치)
G	배수관 배출구에 연결되는 20mm 튜브	P	액체 분리기 배수관
H	배기구 커버		

8. 1/4인치 콤비네이션 렌치를 사용하여 공기 필터/조절기의 플러그를 5/16인치 Barb로 교체한 다음 AVG로 가는 5/16인치 노랑 튜브를 연결합니다.
9. 통합형 플로어 박스 커버 전면의 플러그를 배기구멍 커버로 교체한 다음 커버를 설치합니다(지침은 103페이지의 “통합형 플로어 박스 커버 설치” 참조).

그림 163. 공기/필터 조절기 플러그를 Barb로 교체



이 플러그 중 하나를 Barb로 교체합니다.

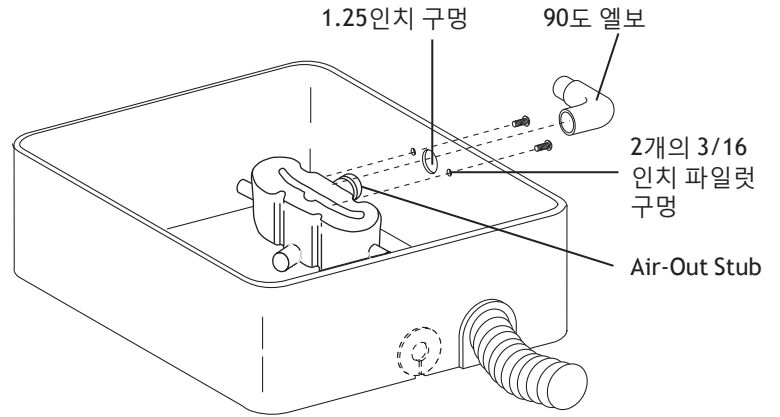
원격 플로어 박스에 AVS를 설치합니다.

1. 1.25인치 구멍을 통과시켜 공기 배출 Stub를 삽입하고 5/64인치 육각 키와 2개의 3/8인치 소켓 헤드 나사로 탱크를 플로어 박스에 부착합니다.
2. 90도 엘보를 공기 배출 밸브 끝에 부착합니다.
3. HVE, Saliva Ejector 및 배수관을 연결합니다(108페이지의 “해당 튜브 연결” 참조).



참고 현지 배관 규정에 따라 배수관을 연결하십시오.

그림 164. 원격 플로어 박스에 AVS를 설치합니다



규제 정보

기관 요건에 따라 A-dec 장비는 규제 정보와 함께 제공됩니다. 이 정보는 장비의 사용 설명서나 별도의 규제 정보 및 사양 문서에 제공됩니다. 이 정보가 필요한 경우 www.a-dec.com에서 Document Library를 참조하십시오.

A-dec® 본사

2601 Crestview Drive
Newberg, OR 97132

미국

전화: 1.800.547.1883(미국/캐나다 지역)

전화: 1.503.538.7478(미국/캐나다 외 지역)

팩스: 1.503.538.0276

www.a-dec.com/www.a-dec.biz

A-dec Inc.는 상업성 및 특정 목적에의 적합성에 대한 암시적 보증을 포함해(이에 제한되지 않음) 이 문서의 내용과 관련하여 어떠한 종류의 보증도 하지 않습니다.