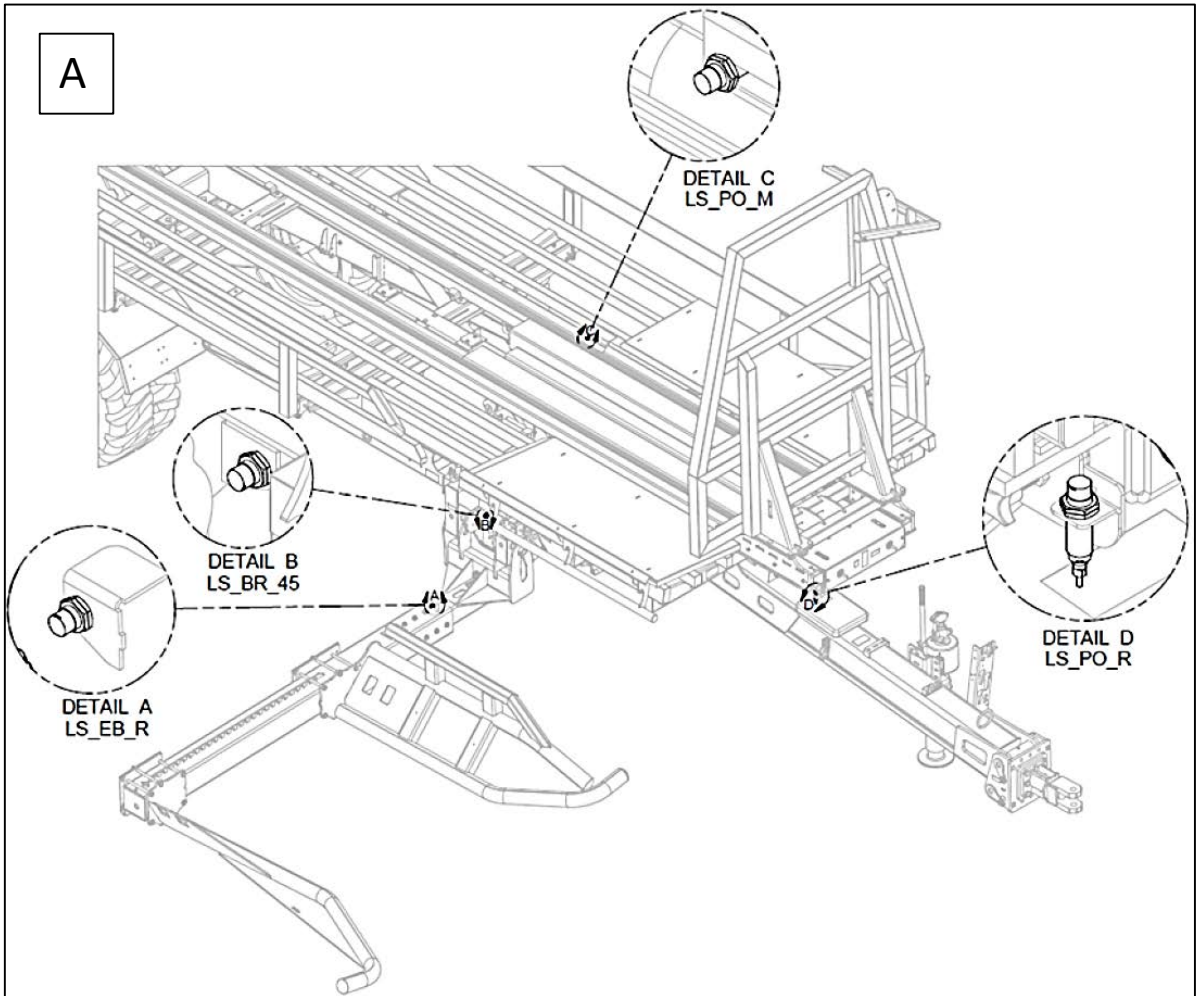
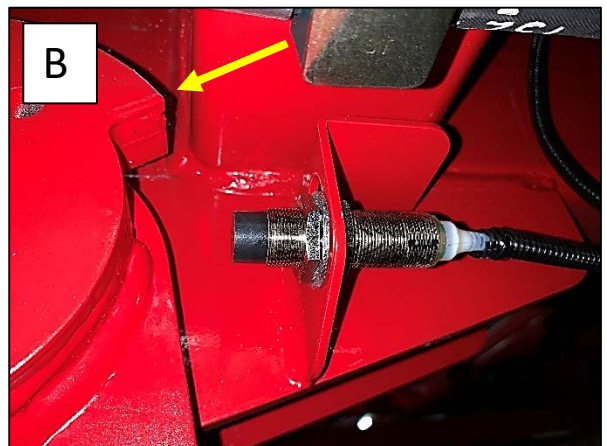


Ajustement des capteurs de proximité

Il y a 4 capteurs de proximité (A) sur la machine équipée du « joystick fingertip ». Il lie la présence de métal et doit être ajusté à $\frac{1}{4}$ - $\frac{3}{8}$ po (6-9 mm) de celui-ci.

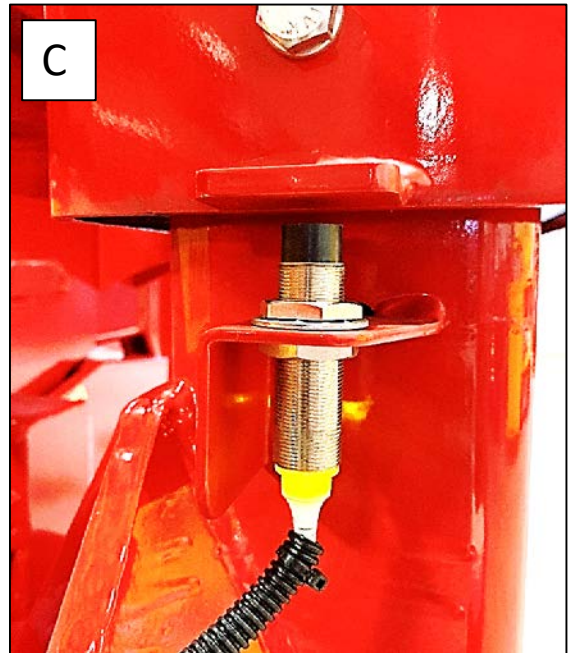


Le capteur LS_BR_45 effectue la lecture sur le cam, tel qu'indique la flèche jaune dans l'illustration B, soit lorsque le bras de chargement est en position 45 degrés, pour permettre la séquence suivante.

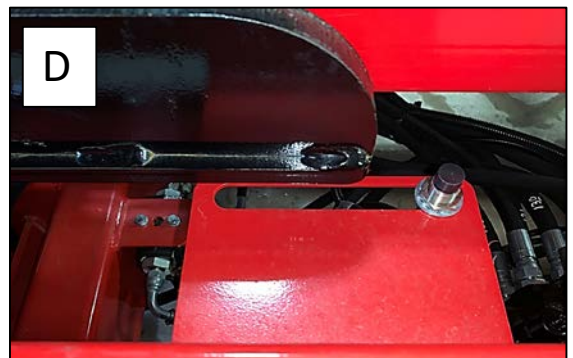


Ajustement des capteurs de proximité

Le capteur LS_EB_R effectue la lecture de cette plaque (C) lorsque l'extension du bras de chargement est en position rétractée afin d'accéder à la séquence suivante.



Le capteur LS_PO_M effectue la lecture de cette pièce du poussoir (D) afin de déterminer la fin de la course en position médiane. C'est-à-dire qu'il va à la limite vers l'arrière, pour enfin revenir, au lieu de continuer vers l'arrière afin de décharger la remorque.



Le capteur LS_PO_R effectue la lecture de cette plaque (E) pour contrôler la distance entre la grille du poussoir et les balles chargées dépendamment de la longueur de celles-ci. Plus on l'ajuste vers l'arrière et moins il y aura de jeu.

