



Comment ajuster la garde au sol du bras de chargement

1. La première étape est de déterminer si le capteur d'angle du bras de chargement est bien calibré.
 - a. Cliquez sur l'icône "Mode Manuel" sur le côté gauche de l'écran (Cercle rouge)





b. Une fois sur cette écran, sélectionnez le cylindre principal du bras de chargement tel qu'illustré ci-dessous (Cercle rouge)



c. Puis cliquez sur la flèche pointant vers le bas jusqu'à ce que le cylindre principal du bras de chargement soit pleinement rétracté.

À ce stade, la valeur de l'angle du bras devrait être de 0 degré sur l'écran. Si ce n'est pas le cas, le bras de chargement a besoin d'une calibration. Se référer à l'assistant virtuel Andy pour apprendre à calibrer le bras de chargement. Le calibrer en premier, et puis revenir à ce protocole pour aller plus loin.



ANDERSON
PROTOCOLE #A-RBMPRO-009

2. Puis cliquez sur l'icône de mode chargement "Automatique" dans le coin gauche de l'écran. (Cercle rouge)





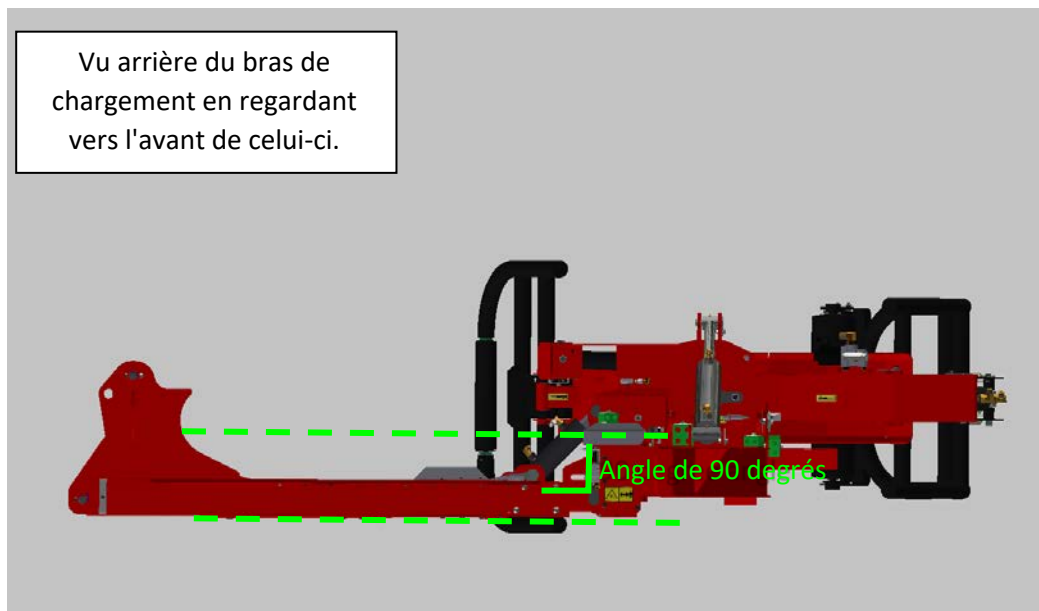
3. S'assurer que votre ordinateur est réglé pour que les balles soit assis sur leur côtés plat tel qu'illustré plus bas. La balle près du bras de chargement sur l'écran doit être en position debout. (Cercle rouge)



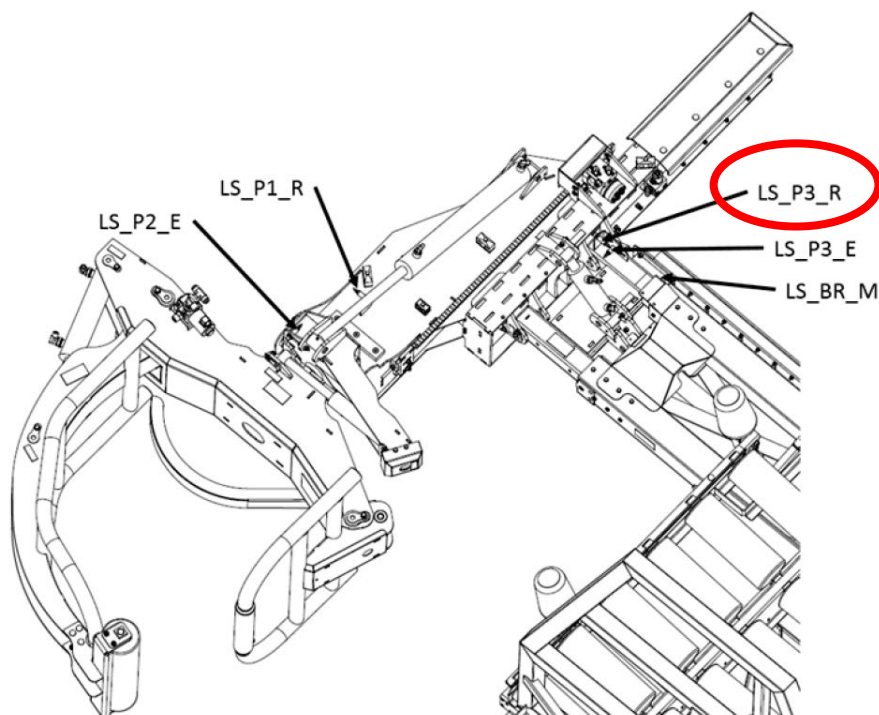
Faire attention à toujours désactiver le "mode de chargement automatique" à chaque fois que vous sortez du tracteur en sélectionnant le mode manuel. De cette façon, la machine ne peut pas bouger, enlevant tout risque d'être frapper par une pièce qui bouge. Sécurité avant tout!



4.
a. Quand le bras de chargement est au dessus du sol, s'assurer que le "système de chargement en mouvement" de la glissière d'amortissement soit parallèle avec le bras de chargement lui-même tel que démontré sur la photo plus bas.

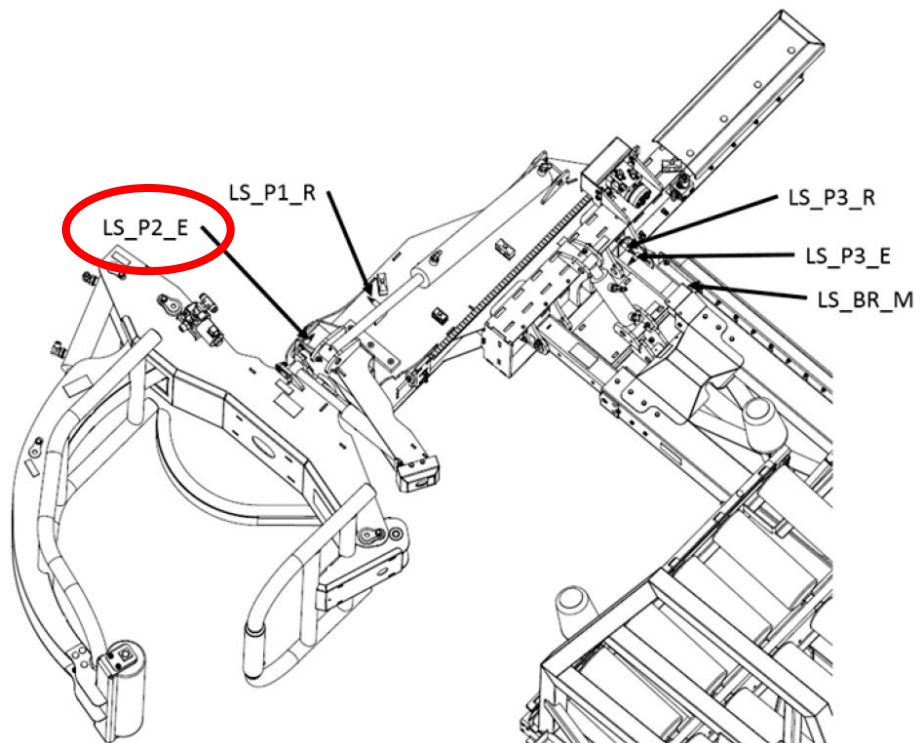


- b. Si la glissière d'amortissement n'est pas parallèle, vous devrez ajuster le capteur LS-P3_R pour que la prochaine fois que vous activerez le mode de chargement automatique, il se place parfaitement. (voir l'emplacement du capteur ci-dessous dans le cercle rouge)



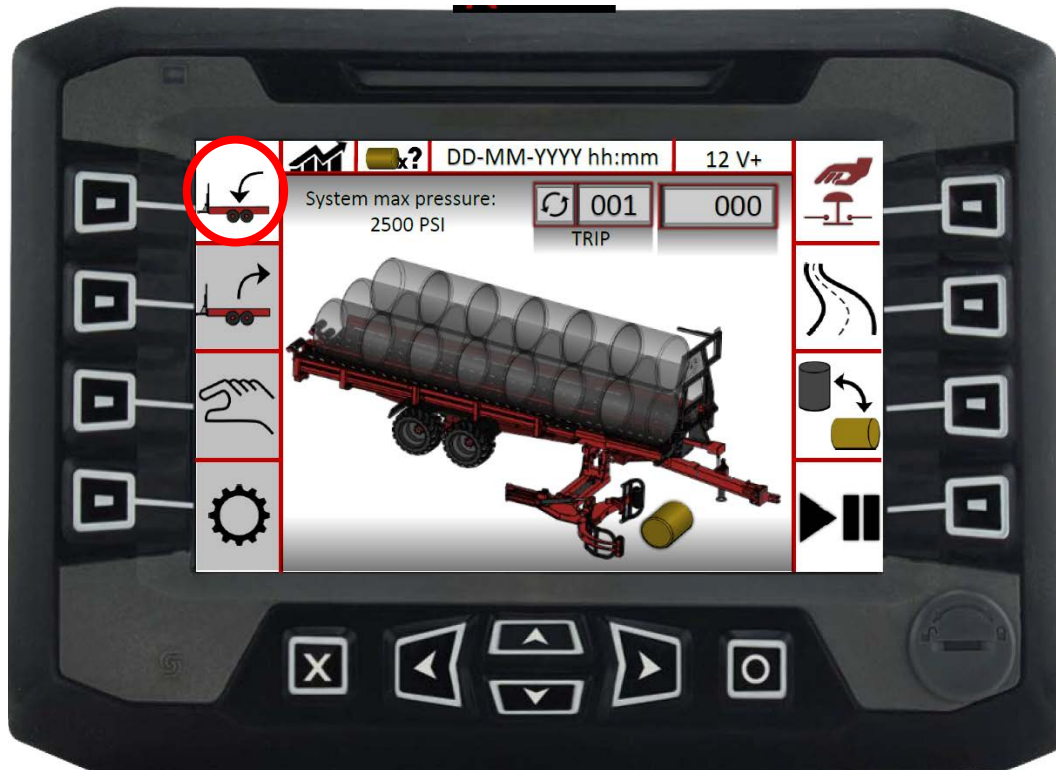


5. Une fois que la glissière d'amortissement est parallèle au bras de chargement, vérifiez que la pince est aussi parallèle au sol. Dans le cas contraire, vous devez ajuster le capteur LS_P2-E tel qu'illustré par le cercle rouge plus bas.





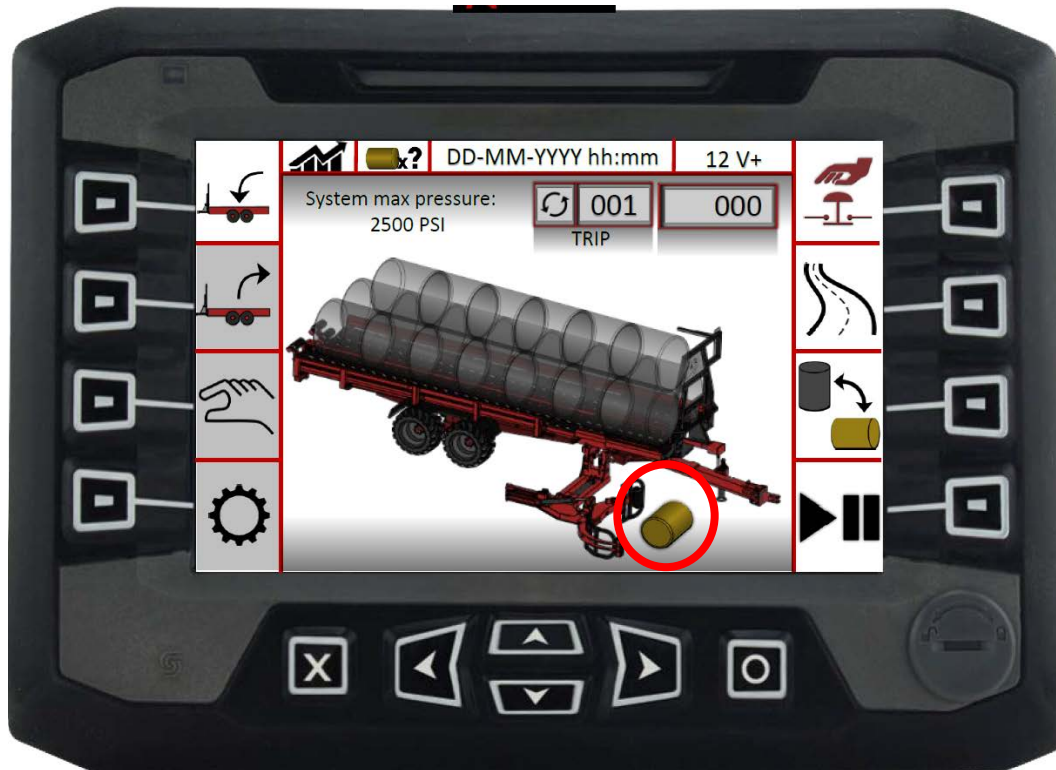
6. Allez ensuite vérifier si les capteurs sont bien positionnés lorsque vous ramassez une balle assis sur le côté arrondi. Activez le mode de chargement automatique encore en cliquant dans le coin en haut à gauche tel qu'illustré dans l'image plus bas (Cercle rouge)





ANDERSON
PROTOCOLE #A-RBMPRO-009

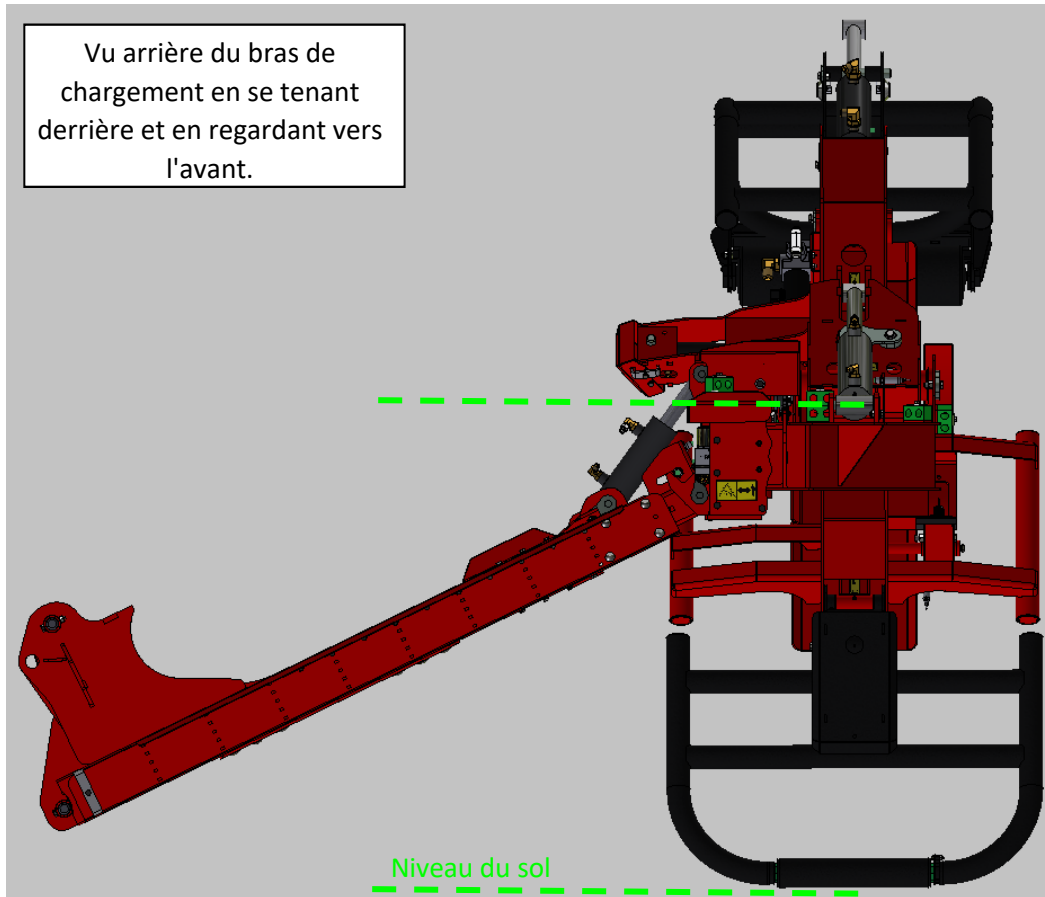
7. Assurez-vous que l'ordinateur est réglé pour des balles assis sur leur côté arrondi comme vous pouvez voir dans l'image plus bas. La balle près du bras de chargement dans l'écran doit être couché sur le côté rond.(Cercle rouge)





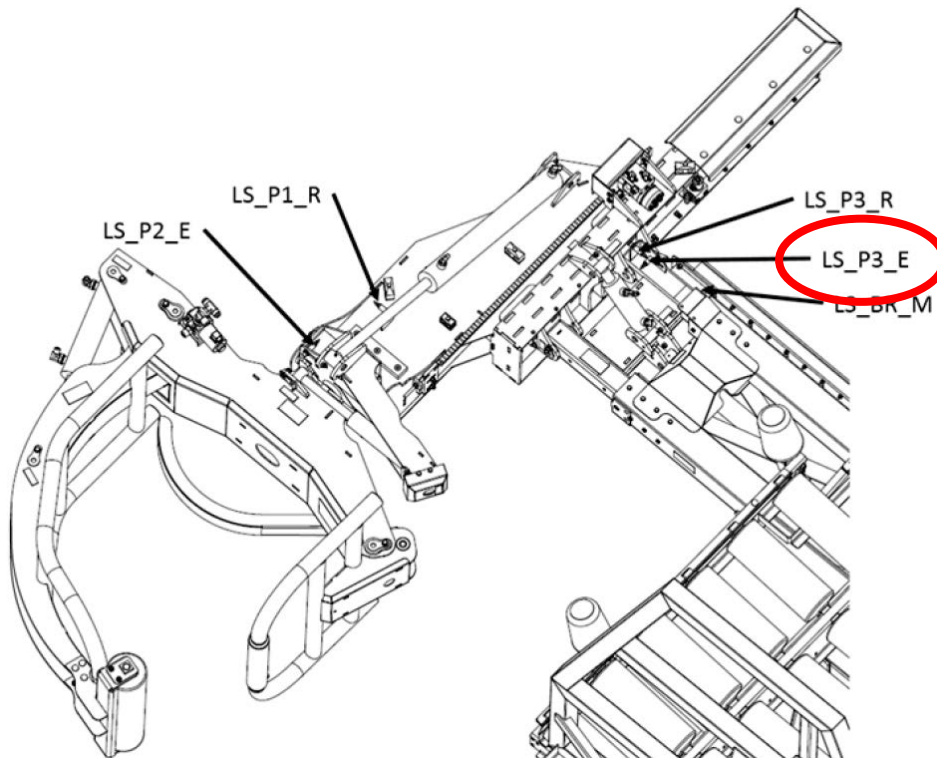
8.

a. Quand le bras de chargement est à un de 27 degrés avec le sol, assurez-vous que le "système de charge en mouvement" de la rampe d'amortissement est parallèle au sol tel qu'illustré plus bas.



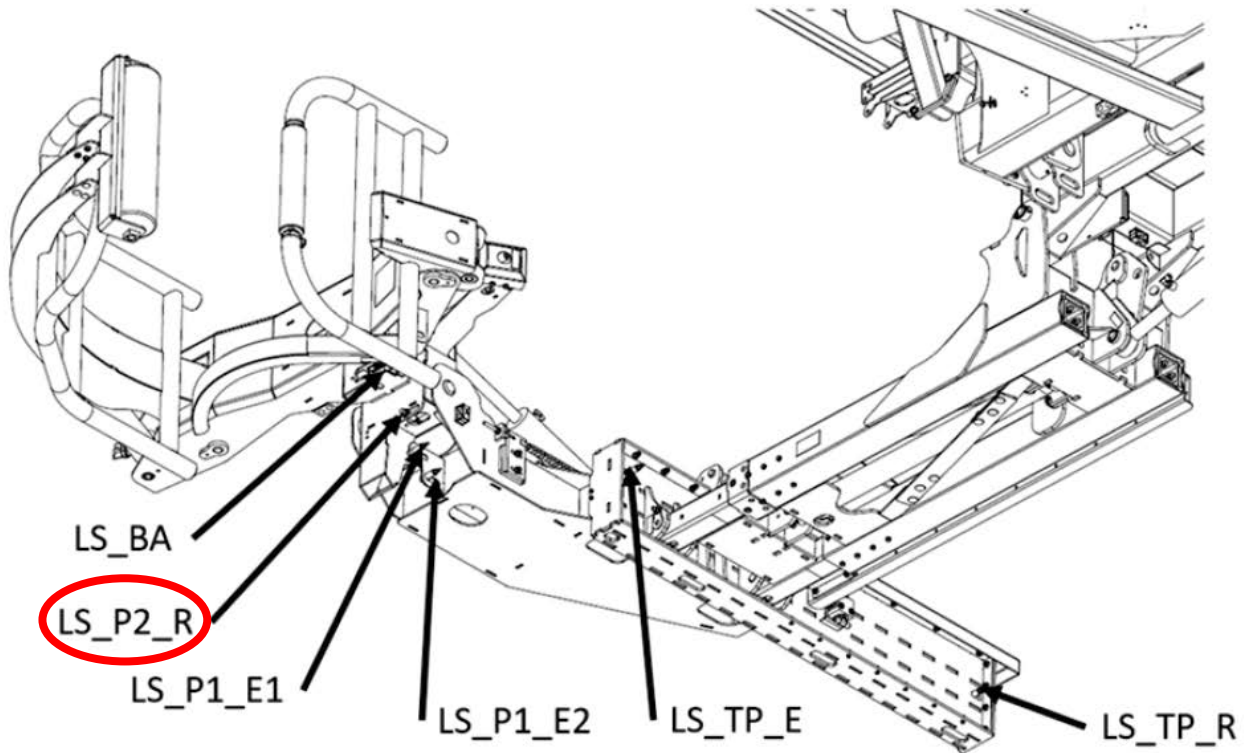


b. Si la rampe d'amortissement n'est pas parallèle, vous devrez ajuster le capteur LS_P3_E donc la prochaine fois que vous activerez le mode de chargement automatique, elle va se placée parfaitement. (capteur en question identifié par le cercle rouge)





9. Une fois la rampe d'amortissement parallèle au sol pendant que le bras est à un angle de 27 degrés, vérifier si la pince est parfaitement perpendiculaire au sol. Dans le cas contraire, vous devrez ajuster le capteur LS_P2_R tel qu'illustré plus bas. (Cercle rouge)





ANDERSON
PROTOCOL #A-RBMPRO-009

10. Maintenant que vous avez calibrer le capteur d'angle du bras de chargement, et que vous vous êtes assurés que tout les capteurs sont bien positionnés, on peut maintenant ajuster la hauteur du bras de chargement par le biais de l'écran tactile correspondant à vos besoins.

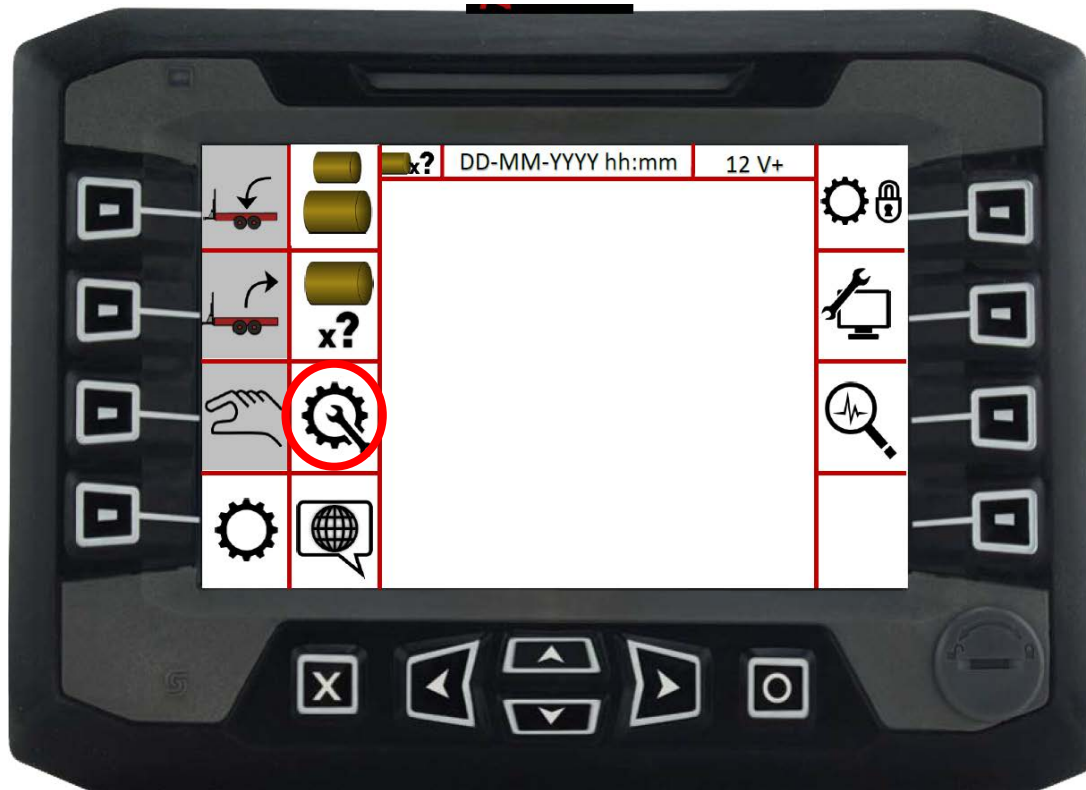
11. Cliquez sur l'icône de réglages dans le coin inférieur gauche de l'écran. (Cercle rouge)





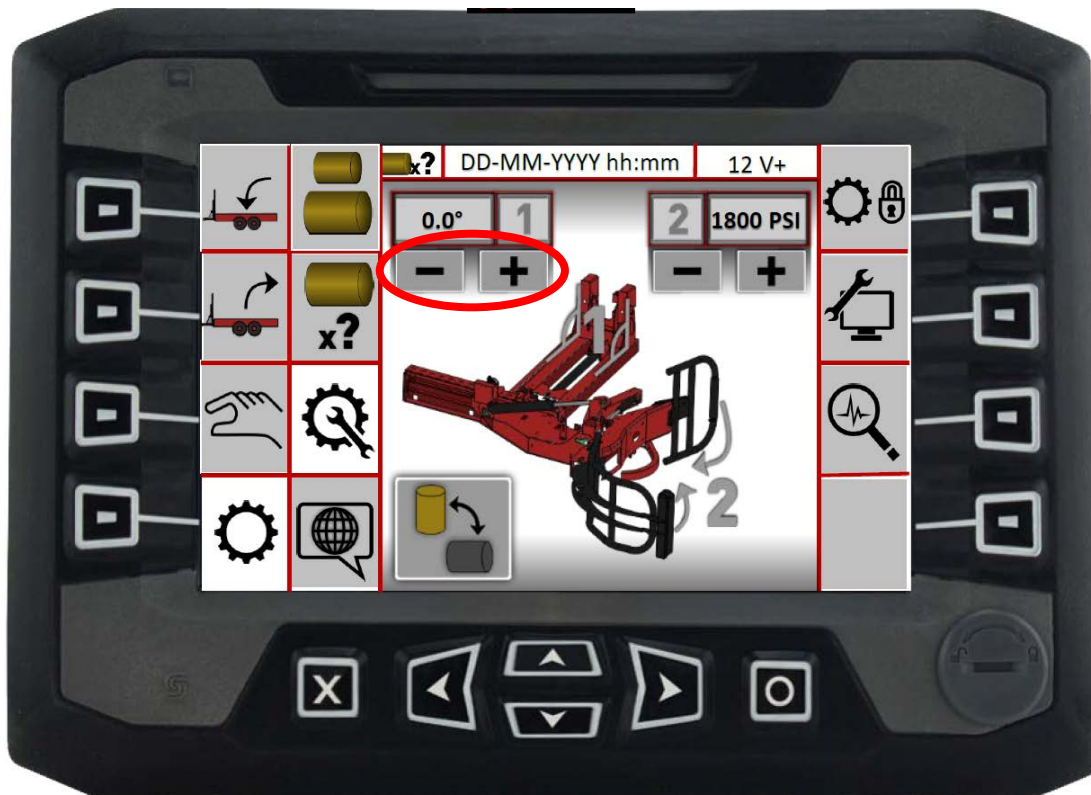
ANDERSON
PROTOCOL #A-RBMPRO-009

12. Puis cliquez sur l'icône de ROUE DENTÉES et la CLÉ tel qu'illustré dans le cercle rouge plus bas.





13. Jetez un coup d'œil à l'écran plus bas. Vous pouvez ajuster le paramètre #1 en appuyant sur les touches + et - sur l'écran pour augmenter/réduire l'angle du bras de chargement en mode travail, pour ainsi augmenter la garde au sol une fois que vous retournerez en mode chargement automatique.





14. Si vous ramassez vos balles par leur côté rond et vous voulez que le bras soit un peu plus éloigné du sol, cliquez sur l'icône encadrée plus bas pour ainsi changer la configuration du bras de chargement dans l'écran. (Cercle rouge)



Vous pouvez ainsi changer l'angle du bras de chargement en ajustant le paramètre #1. Augmenter la valeur de ce paramètre aura pour effet d'élever le bras du sol une fois que vous retournez en mode chargement automatique.