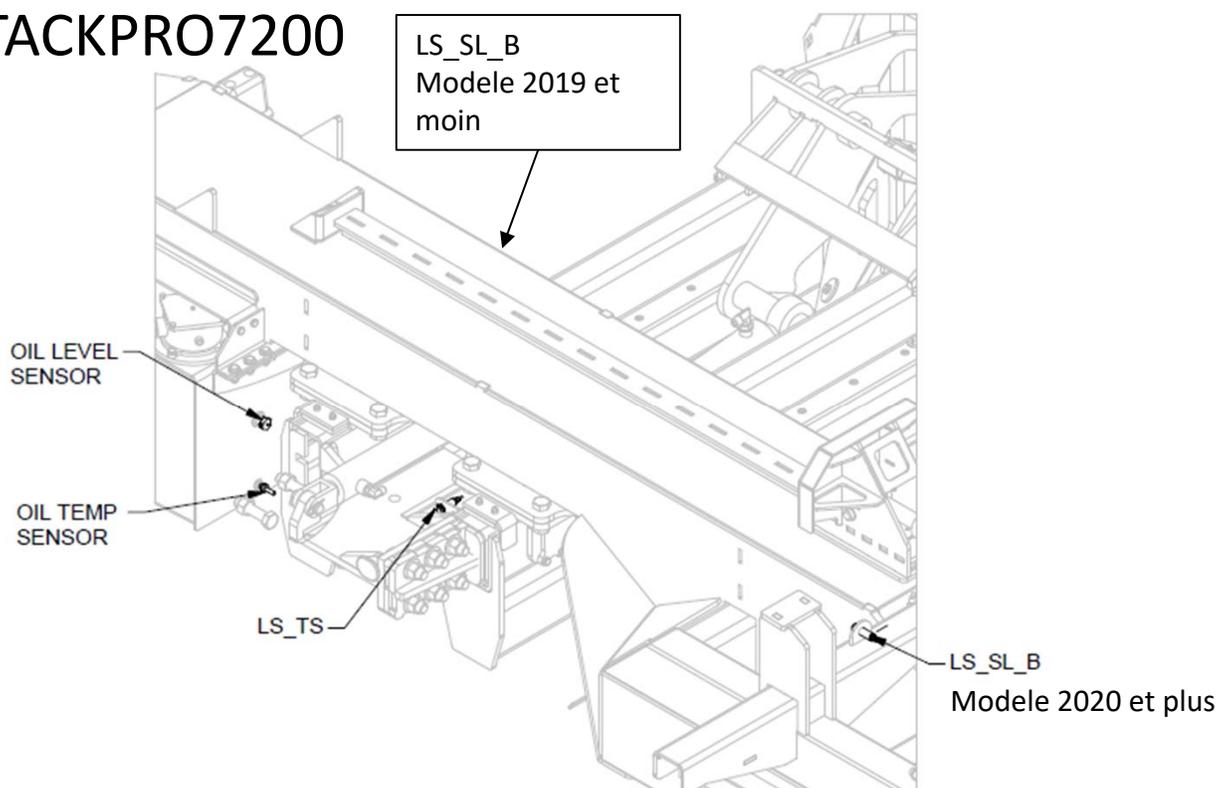




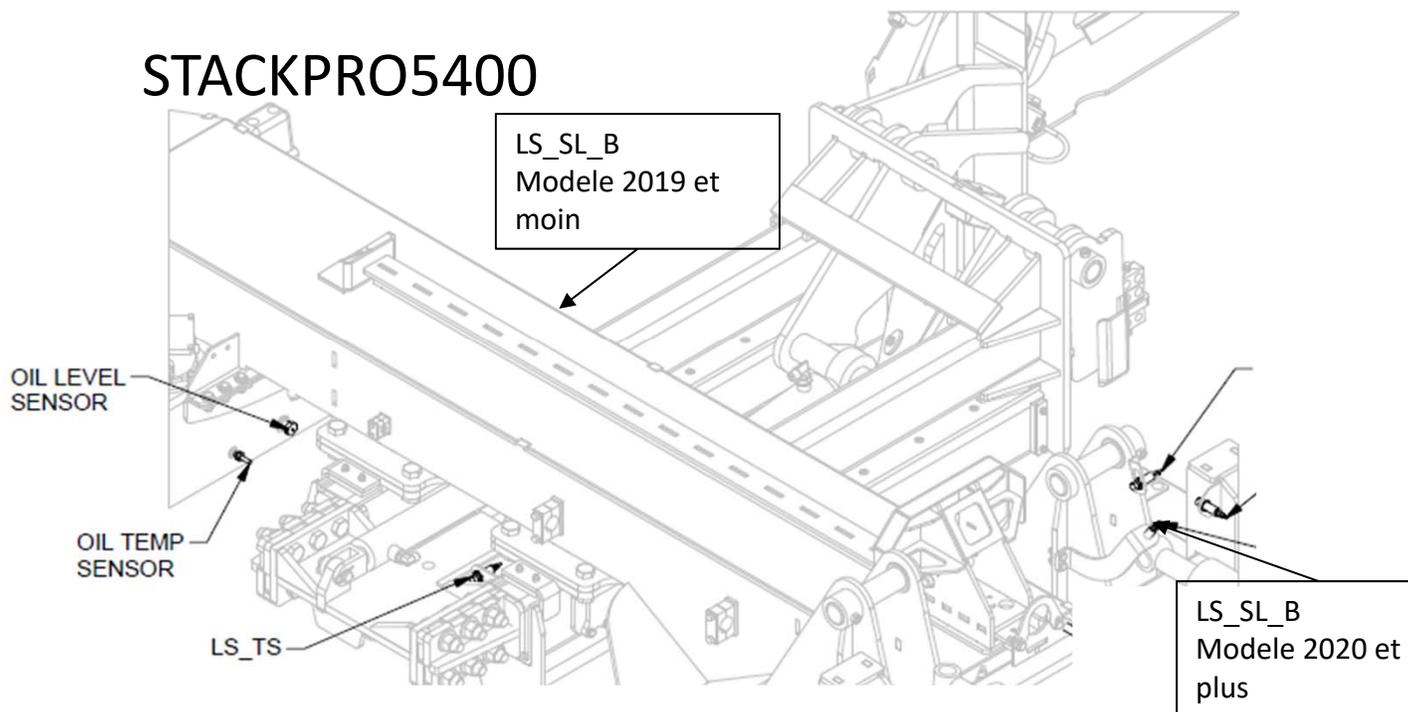
<u>LS BA PI</u>	Détecte la balle dans le bras de chargement. Procède a la séquence de chargement
<u>LS BA SL</u>	Détecte si la balle à été déposé sur la table de chargement.
<u>LS DP B</u>	Détecte quand la plateforme de déchargement est à sa position la plus basse.
<u>LS CH</u>	Détecte que les fourches son poussées à l'extrémitée avant
<u>LS DP M</u>	Détecte la position de déchargement au moment d'atteindre un angle de 45 degrés de façon à relâcher la charge partielle pour glissé sécuritaire-ment au bas niveau de la plateforme ou atteindre 90 degré pour éviter de pousser la charge vers l'arrière et la faire débouler
<u>LS PD R</u>	Détecte que le poussoir de déchargement est rétracté
<u>LS PG E</u>	Détecte que le poignet du bras de chargement est étiré
<u>LS PG R</u>	Détecte que le poignet du bras de chargement est rétracté
<u>LS PO R</u>	Détecte que le poussoir de balle est rétracté en position d'attente. Le poussoir déplace la balle vers l'avant de la table de chargement pour faire de la place à la prochaine balle
<u>LS SL B</u>	Détecte que la table de chargement est à sa plus basse position
<u>LS SL M</u>	Détecte quand la table de chargement atteint un angle d'environ 3 degré, avant d'étirer la table vers l'avant
<u>LS SL H</u>	Détecte quand la table de chargement atteint un angle vertical de 90 degré. Ce capteur va déterminer à quel distance la table sécurisera ou non la balle entre les guérites de coté
<u>LS ED M</u>	Détecte l'extension de la table de chargement qui ce dirige vers le tracteur considérant la distance demandé dans la programmation. Ce capteur est un capteur aimanté contrairement au autre capteur qui sont des capteurs de proximités.
<u>LS ED R</u>	Detect la table de chargement lorsqu'elle est rétracté.
<u>LS TS</u>	Détecte quand le bras de chargement est en position de travaille, ce capteur a besoin de détecter une surface de métal pour pouvoir accéder au mode "chargement" dans l'écran de contrôle
<u>LOW OIL LEVEL</u>	Détecte le bas niveau d'huile
<u>OIL TEMP SENSOR</u>	Détecte la température de l'huile dans le réservoir
<u>PT CLAW or PT PI</u>	Lit la pression nécessaire pour coincé la balle dans le bras de chargement avant de procéder au levage
<u>PT LS</u>	Mesure la pression du systeme hydraulique
<u>PT SL A</u>	Mesure la pression dans le systeme de levage(de façon à ce que l'estimé du poids de la balle ce fasse) Disponible seulement sur le 2e génération de Stackpro
<u>LS BR R, LS BR E ARM ANGLE</u>	Détecte la position du bras de chargement

Liste de tout les capteurs

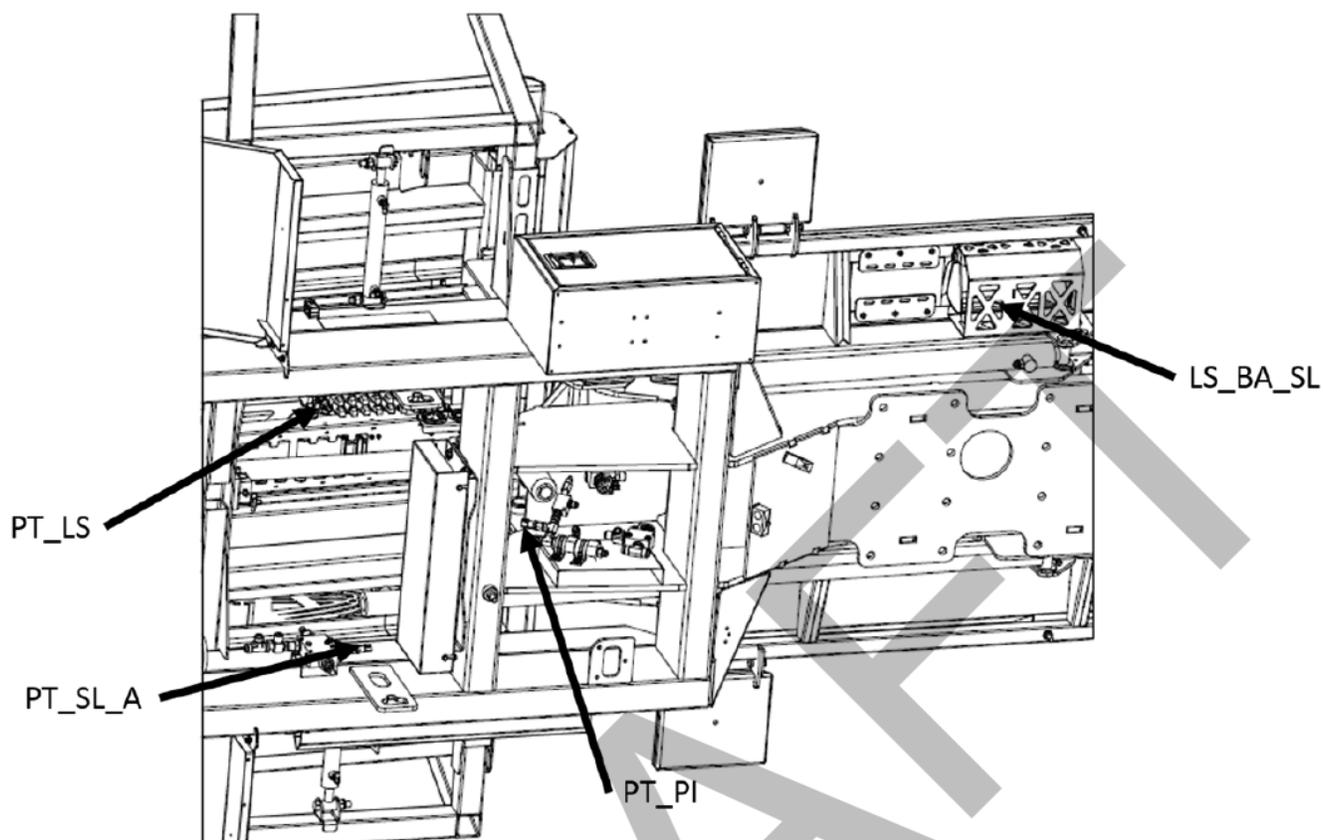
STACKPRO7200



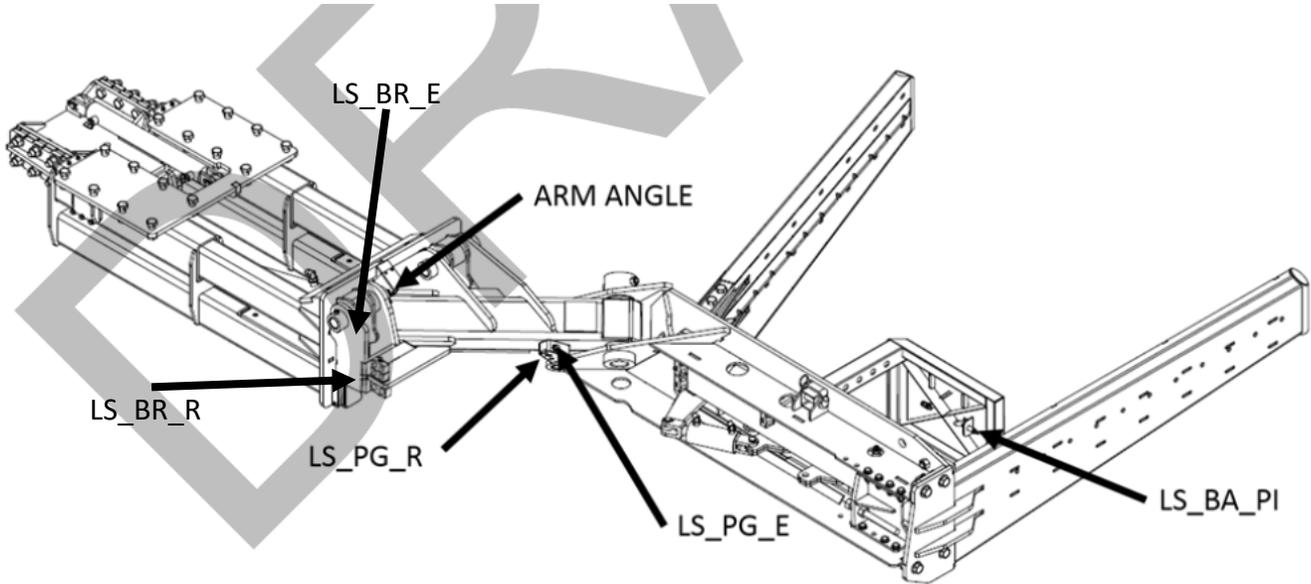
STACKPRO5400



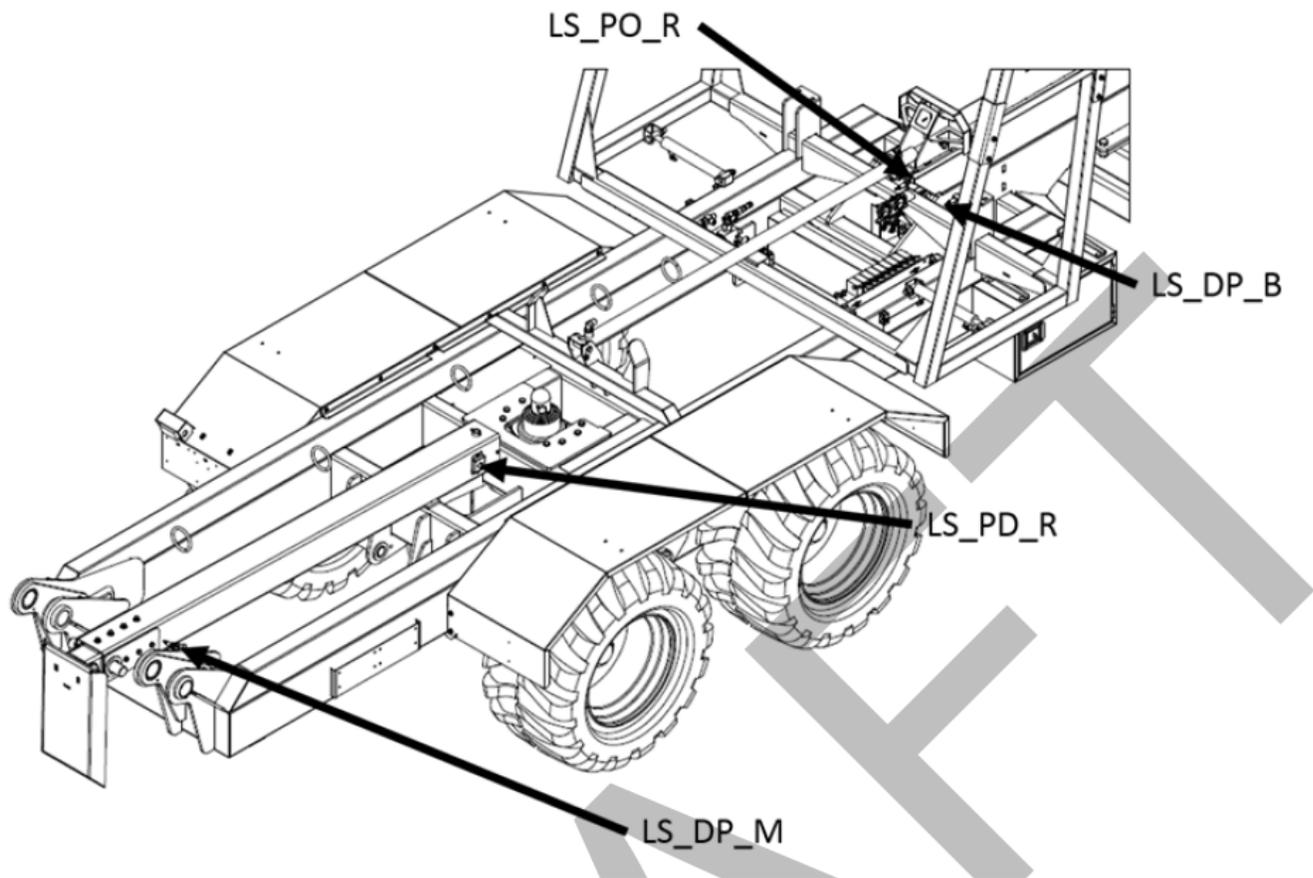
Liste de tout les capteurs et leur localisations



Liste de tout les capteurs et leur localisations



Liste de tout les capteurs et leur localisations



Liste de tout les capteurs et leur localisations

