



Zestaw sterownika

Maszyna do transportu bliskiego serii MH-400

Model nr 131-4835

Instrukcja instalacji

⚠ OSTRZEŻENIE

KALIFORNIA

Propozycja 65 ostrzeżenie

Ten produkt zawiera jeden lub więcej związków chemicznych uznanych w Stanie Kalifornia za wywołujące raka, uszkodzenia płodu lub działające szkodliwie dla rozrodczości.

Informacja: Należy ustalić lewą i prawą stronę maszyny ze standardowego stanowiska operatora.

Zgodność elektromagnetyczna

Krajowa: To urządzenie jest zgodne z przepisami FCC część 15. Działanie maszyny ograniczone jest dwoma warunkami: (1) urządzenie nie może powodować szkodliwych zakłóceń i (2) urządzenie musi przyjmować wszelkie zakłócenia, które może odebrać, łącznie z zakłóceniami mogącymi powodować działanie niepożądane.

Urządzenie to generuje i wykorzystuje energię częstotliwości radiowych i jeśli nie zostanie prawidłowo zamontowane i użytkowane zgodnie z instrukcjami producenta, może powodować zakłócenia w odbiorze radiowym i telewizyjnym. Urządzenie to zostało przetestowane i stwierdzono, że jest zgodne z ograniczeniami dla urządzenia obliczeniowego klasy B FCC zgodnie ze specyfikacjami podanymi w podrozdziale J części 15 przepisów FCC, jak podano powyżej. Jednak nie ma gwarancji, że zakłócenia nie wystąpią w konkretnej instalacji. Jeśli urządzenie spowoduje zakłócenia w odbiorze radiowym lub telewizyjnym, co można ustalić, wyłączając i włączając urządzenie, użytkownik powinien spróbować usunąć zakłócenia, stosując przynajmniej jedną z następujących metod: Zmienić ustawienie anteny odbiorczej, zmienić lokalizację odbiornika zdalnego sterowania względem anteny radiowej/telewizyjnej lub podłączyć sterownik do innego gniazdka tak, aby sterownik i radio/telewizor zostały podłączone do różnych obwodów.

W razie potrzeby użytkownik powinien skonsultować się ze sprzedawcą lub doświadczonym pracownikiem serwisu radiowego/telewizyjnego w celu uzyskania dodatkowych wskazówek.

Użytkownik może uzyskać pomoc, zapoznając się z broszurą przygotowaną przez Federalną Komisję Łączności (FCC): „Jak zidentyfikować i usunąć problemy z zakłóceniami radiowo-telewizyjnymi”. Broszura ta dostępna jest w U.S. Government Printing Office, Washington, DC 20402. Nr katalogowy 004-000-00345-4.

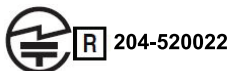
NUMER IDENTYFIKACYJNY FCC: OA3MRF24J40MC – maszyna podstawowa, OA3MRF24J40MA – pilot

NUMER IC: 7693A-24J40MC – maszyna podstawowa, 7693A-24J40MA – pilot

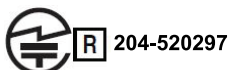
Działanie maszyny ograniczone jest dwoma warunkami: (1) urządzenie nie może powodować zakłóceń i (2) urządzenie musi przyjmować wszelkie zakłócenia łącznie z zakłóceniami mogącymi powodować niepożądane działanie urządzenia.

Certyfikacja Zgodności Elektromagnetycznej na terenie Japonii

Urządzenie ręczne:



RF2CAN:



Certyfikacja Zgodności Elektromagnetycznej na terenie Meksyku

Urządzenie ręczne:

IFETEL : RCPMIMR15-2209

RF2CAN:

IFETEL : RCPMIMR15-0142

Certyfikacja Zgodności Elektromagnetycznej na terenie Korei

(etykieta jest dostarczana w osobnym zestawie)

Urządzenie ręczne:



MSIP-CRM-TZQ-LGHH

해당 무선설비는 전파혼신 가능성이 있으므로 인명안전과 관련된 서비스는 할 수 없음

RF2CAN:

MSIP-CRM-TZQ-MRF-E
MSIP-CRM-TZQ-RF2CAN

해당 무선설비는 전파혼신 가능성이 있으므로 인명안전과 관련된 서비스는 할 수 없음

Certyfikacja Zgodności Elektromagnetycznej na terenie Singapuru

Urządzenie ręczne: TWM-240004_IDA_N4020-15

RF2CAN: TWM-240005_IDA_N4024-15

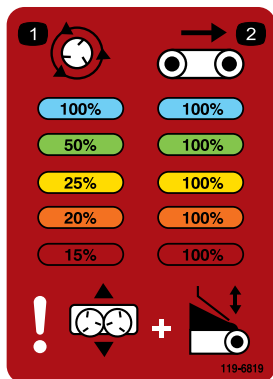


Bezpieczeństwo

Naklejki informacyjne i ostrzegawcze



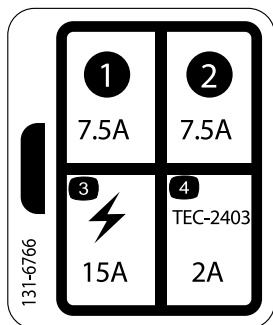
Etykiety dotyczące bezpieczeństwa oraz instrukcje są wyraźnie widoczne dla operatora i znajdują się w pobliżu wszystkich miejsc potencjalnego zagrożenia. Uszkodzone i brakujące etykiety należy wymienić.



decal119-6819

119-6819

- | | |
|---|---------------------------------------|
| 1. Wartość procentowa prędkości rozrzutnika | 2. Wartość procentowa prędkości paska |
|---|---------------------------------------|



decal131-6766

131-6766

- | | |
|---------|---------------------------------|
| 1. 7.5A | 3. Akcesoria elektryczne – 15 A |
| 2. 7.5A | 4. TEC-2403-2A |

**THE ELECTRICAL PARTS
HAVE BEEN UPDATED. SEE
NEW SUPPLIED PARTS SHEET.**

136-7585

decal136-7585

136-7585

Instalacja

Elementy luzem

Za pomocą poniższego zestawienia sprawdź, czy zostały dostarczone wszystkie elementy.

Procedura	Opis	Ilość	Sposób użycia
1	Nie są potrzebne żadne części	–	Przygotuj maszynę.
2	Śruba niewypadająca (¼ x 1¼ cala) Nakrętka (¼ cala) Sterownik Sterownik RF2CAN Śruba (nr 10) Przeciwnakrętka Osłona Przełącznik Śruba (¼ x ¾ cala) Oświetlenie	8 11 1 1 1 1 1 1 1 1	Zainstaluj zestaw.
3	Wiązka przewodów Etykieta bezpiecznika	1 1	Zainstaluj wiązkę przewodów.
4	Pilot zdalnego sterowania Baterie AA Uchwyt magnetyczny	1 4 1	Zmontuj i zamocuj pilot zdalnego sterowania.
5	Nie są potrzebne żadne części	–	Dokończ instalację.

1

Przygotowanie maszyny

Nie są potrzebne żadne części

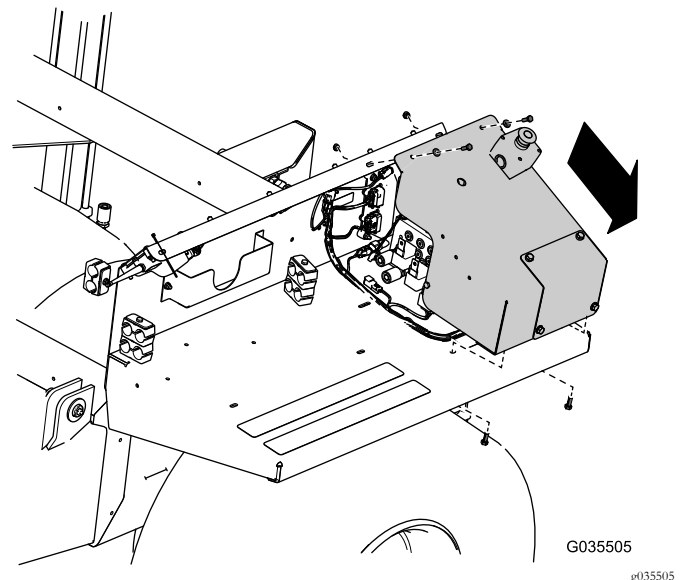
Procedura

1. Zaparkuj maszynę na równej powierzchni.
2. Unieś kosz, patrz *instrukcja obsługi* maszyny.

Informacja: Upewnij się, że do zatrzymania kosza podczas jego podnoszenia użyty zostanie ogranicznik bezpieczeństwa silownika.

3. Odłącz złącze zasilania od zespołu jezdnego.
4. Przed rozpoczęciem instalacji upewnij się, że maszyna jest zabezpieczona przed poruszeniem się.
5. Zdejmij pokrywę w sposób pokazany na [Rysunek 1](#).

Informacja: Zachowaj elementy mocujące do późniejszego montażu.

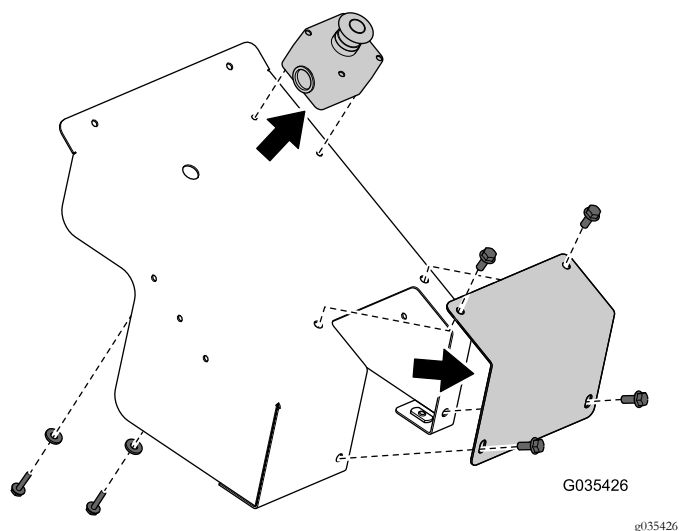


Rysunek 1

6. Odłącz zespół przycisku zatrzymania awaryjnego i pokrywę obejścia ręcznego od pokrywy w sposób pokazany na ([Rysunek 2](#)).

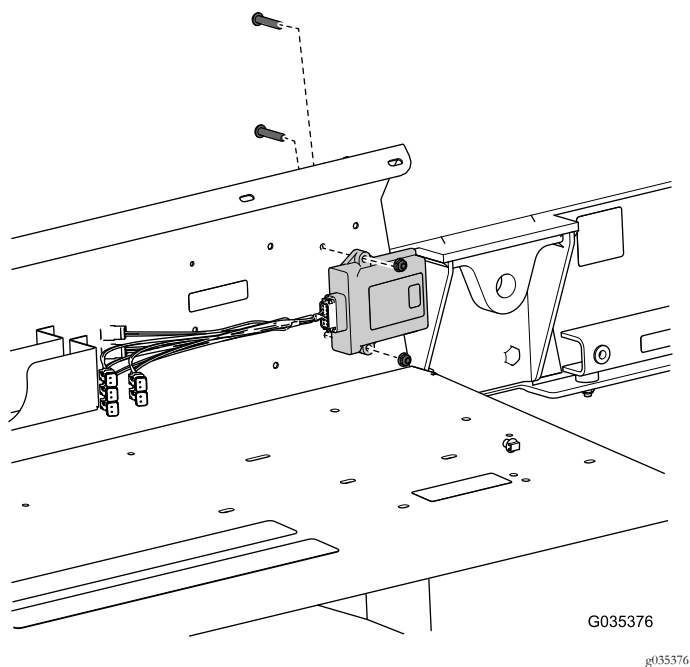
Informacja: Zespół przycisku zatrzymania awaryjnego, pokrywę obejścia ręcznego i odpowiednie

elementy mocujące będą potrzebne do późniejszego montażu.



Rysunek 2

7. Odłącz sterownik i wiązkę przewodów od osłony błotnika (Rysunek 3).



Rysunek 3

2

Instalacja zestawu

Części potrzebne do tej procedury:

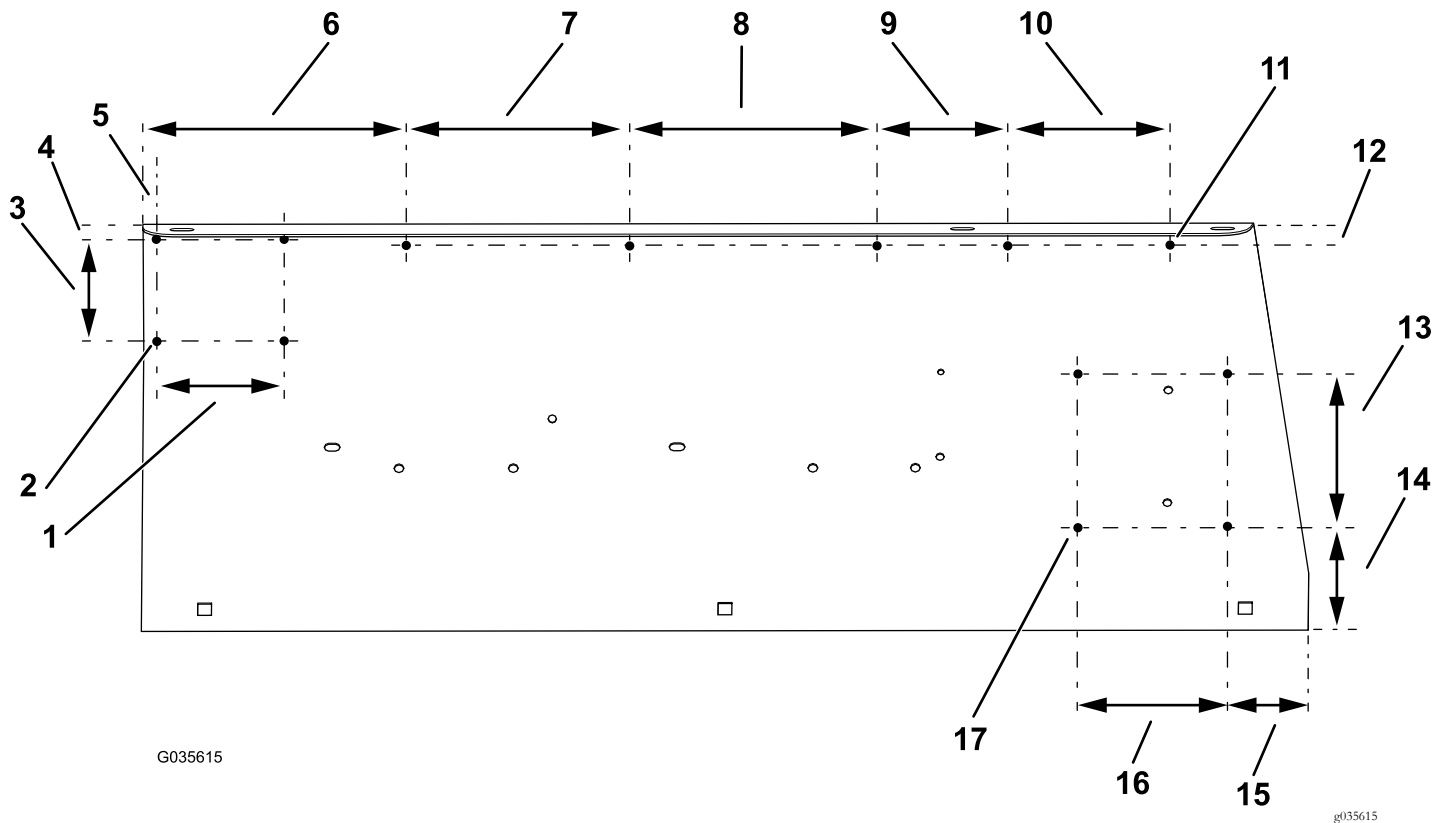
8	Śruba niewypadająca (1/4 x 1 1/4 cala)
11	Nakrętka (1/4 cala)
1	Sterownik
1	Sterownik RF2CAN
1	Śruba (nr 10)
1	Przeciwnakrętka
1	Ośłona
1	Przełącznik
1	Śruba (1/4 x 3/4 cala)
1	Oświetlenie

Procedura

dostarczone zaczepy nie będą w stanie utrzymać wiązki przewodów.

1. Wywierć 13 otworów w osłonie błotnika; sprawdź właściwą lokalizację i średnice otworów na [Rysunek 4](#).

Informacja: Nie należy wykonywać otworu 11 na [Rysunek 4](#) o większej średnicy niż podana, gdyż

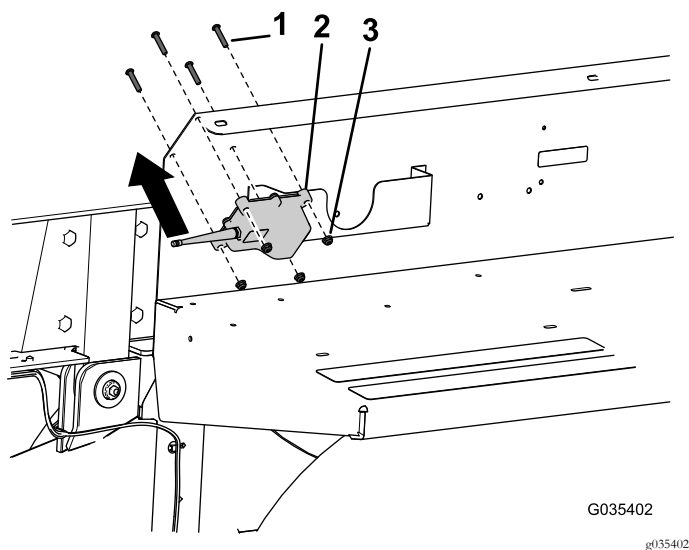


Rysunek 4

- | | | |
|------------------------------|-------------------------------|-------------------------------|
| 1. 10,26 cm | 7. 17,98 cm | 13. 13,77 cm |
| 2. Średnica 0,71 cm (4 szt.) | 8. 19,91 cm | 14. 9,32 cm |
| 3. 8,46 cm | 9. 10,54 cm | 15. 6,68 cm |
| 4. 1,29 cm | 10. 13,06 cm | 16. 12,04 cm |
| 5. 1,07 cm | 11. Średnica 0,68 cm (5 szt.) | 17. Średnica 0,71 cm (4 szt.) |
| 6. 21,21 cm | 12. 1,91 cm | |

2. Zamontuj sterownik RF2CAN do osłony błotnika, używając 4 śrub niewypadających ($\frac{1}{4}$ x $1\frac{1}{4}$ cala) oraz 4 nakrętek ($\frac{1}{4}$ cala) w sposób pokazany na [Rysunek 5](#).

Informacja: Upewnij się, że śruby są wkręcane we właściwą stronę, patrz [Rysunek 5](#).

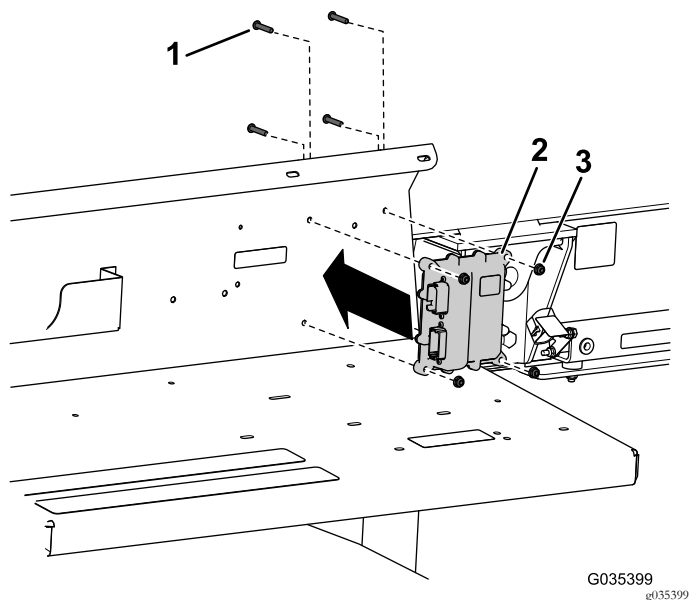


Rysunek 5

1. Śruba niewypadająca ($\frac{1}{4}$ x $1\frac{1}{4}$ cala)
2. Sterownik RF2CAN
3. Nakrętka ($\frac{1}{4}$ cala)

3. Zamontuj sterownik do osłony błotnika, używając 4 śrub niewypadających ($\frac{1}{4}$ x $1\frac{1}{4}$ cala) oraz 4 nakrętek ($\frac{1}{4}$ cala) w sposób pokazany na [Rysunek 6](#).

Ważne: Upewnij się, że śruby są wkręcane we właściwą stronę, patrz [Rysunek 6](#). Jeżeli śruby zostaną wkręcone w niewłaściwą stronę, podczas opuszczania kosz będzie w nie uderzał.

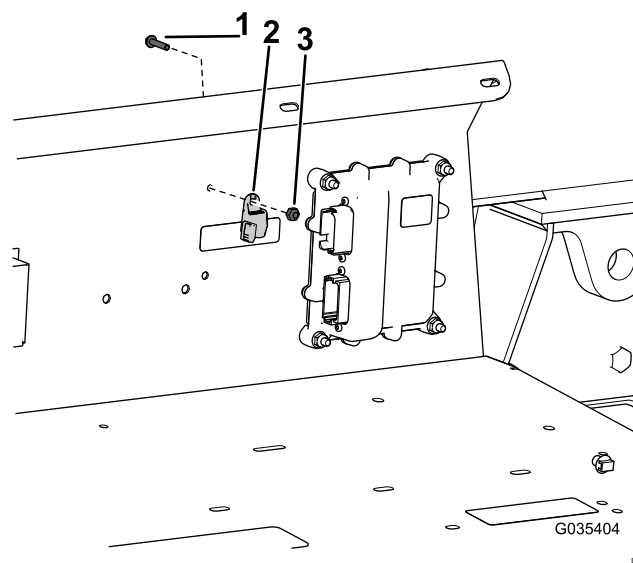


Rysunek 6

1. Śruba niewypadająca ($\frac{1}{4}$ x $1\frac{1}{4}$ cala)
2. Sterownik
3. Nakrętka ($\frac{1}{4}$ cala)

4. Zdejmij nakładkę wiązki przewodów ([Rysunek 7](#)) z wiązki przewodów.

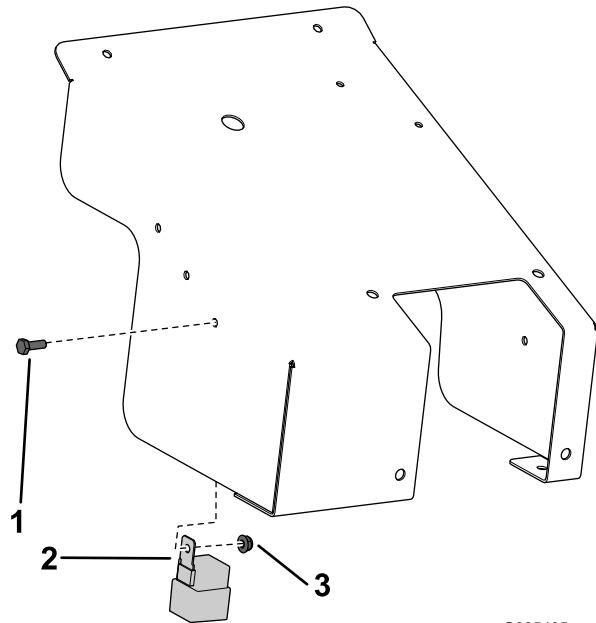
5. Zamontuj nakładkę wiązki przewodów do osłony błotnika, używając śruby (nr 10) oraz nakrętki zabezpieczającej w sposób pokazany na [Rysunek 7](#).



Rysunek 7

1. Śruba (nr 10)
2. Nakładka wiązki przewodów
3. Przeciwnakrętka

6. Zamocuj przełącznik po wewnętrznej stronie osłony, używając śruby ($\frac{1}{4}$ x $\frac{3}{4}$ cala) i nakrętki ($\frac{1}{4}$ cala) w sposób pokazany na [Rysunek 8](#).

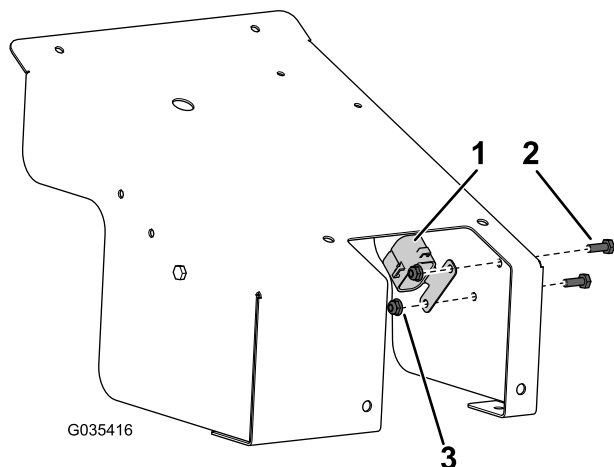


Rysunek 8

1. Śruba ($\frac{1}{4}$ x $\frac{3}{4}$ cala)
2. Przełącznik
3. Nakrętka ($\frac{1}{4}$ cala)

7. Zdejmij nakładkę bloku bezpieczników ([Rysunek 9](#)) z wiązki przewodów.

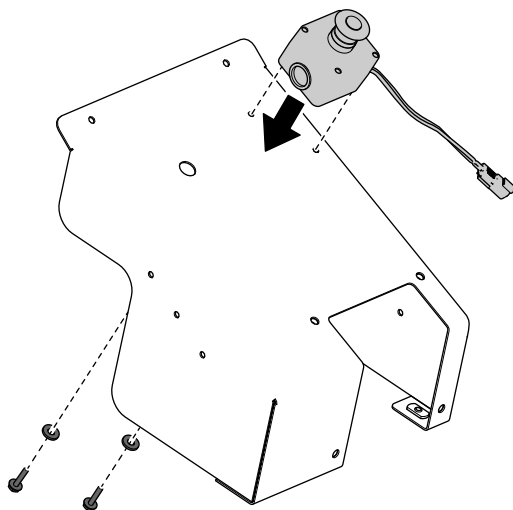
8. Zamocuj nakładkę bloku bezpieczników po wewnętrznej stronie osłony, używając 2 śrub ($\frac{1}{4} \times \frac{3}{4}$ cala) i 2 nakrętek ($\frac{1}{4}$ cala) w sposób pokazany na [Rysunek 9](#).



Rysunek 9

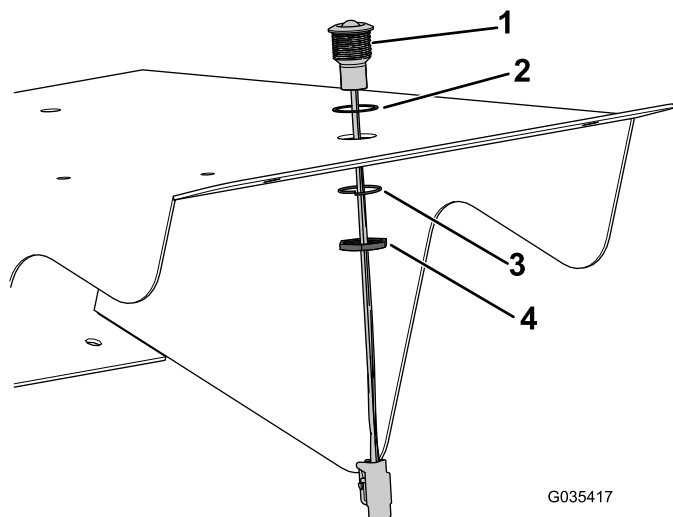
1. Nakładka bloku bezpieczników
2. Śruba ($\frac{1}{4} \times \frac{3}{4}$ cala)
3. Nakrętka ($\frac{1}{4}$ cala)

9. Zamontuj do pokrywy zdekontowany wcześniej zespół przycisku zatrzymania awaryjnego ([Rysunek 10](#)).



Rysunek 10

10. Zamontuj lampkę od góry pokrywy, sprawdź właściwą orientację na [Rysunek 11](#).



Rysunek 11

1. Oświetlenie
2. Uszczelka
3. Podkładka
4. Nakrętka

3

Instalowanie wiązki przewodów

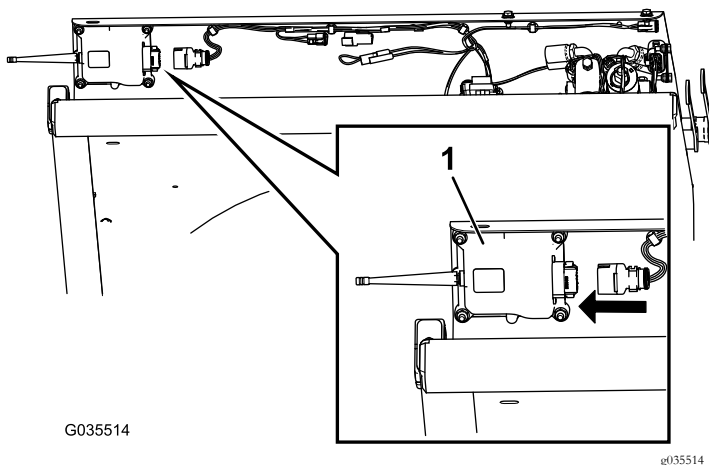
Części potrzebne do tej procedury:

1	Wiązka przewodów
1	Etykieta bezpiecznika

Procedura

1. Zlokalizuj koniec wiązki przewodów po stronie sterownika RF2CAN i podłącz go do sterownika RF2CAN ([Rysunek 12](#)).

Informacja: Wtyczka jest opisana i wymaga podłączenia w określony sposób.



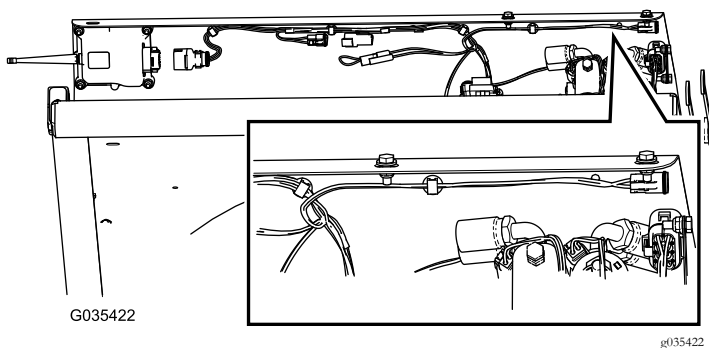
Rysunek 12

1. Sterownik RF2CAN

2. Poprowadź wiązkę przewodów po spodniej stronie osłony błotnika.

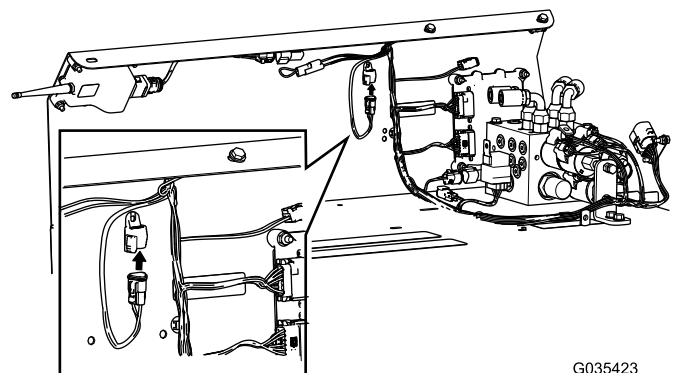
Informacja: Umieść zaczepy w otworach wywierconych w spodniej stronie osłony błotnika i za ich pomocą zamocuj wiązkę przewodów.

3. Poprowadź koniec wiązki przewodów od strony złącza przycisku zatrzymania awaryjnego po spodniej stronie osłony błotnika w sposób pokazany na [Rysunek 13](#).



Rysunek 13

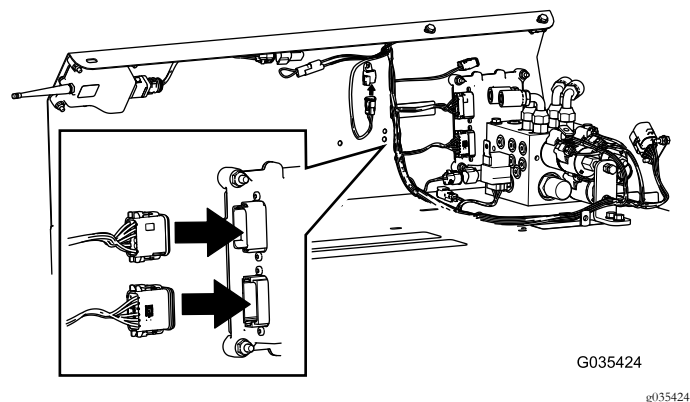
4. Poprowadź resztę wiązki przewodów wzdłuż tylnej strony osłony błotnika.
5. Podłącz złącze diagnostyczne CAN do wcześniej zamontowanej nakładki wiązki przewodów ([Rysunek 14](#)).



Rysunek 14

6. Podłącz złącza sterownika do adapterów sterownika ([Rysunek 15](#)).

Informacja: Wtyczki są opisane, oznaczone kolorem i wymagają podłączenia w określony sposób.

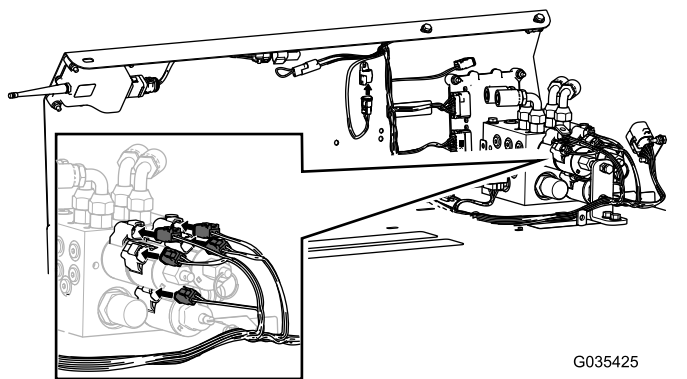


Rysunek 15

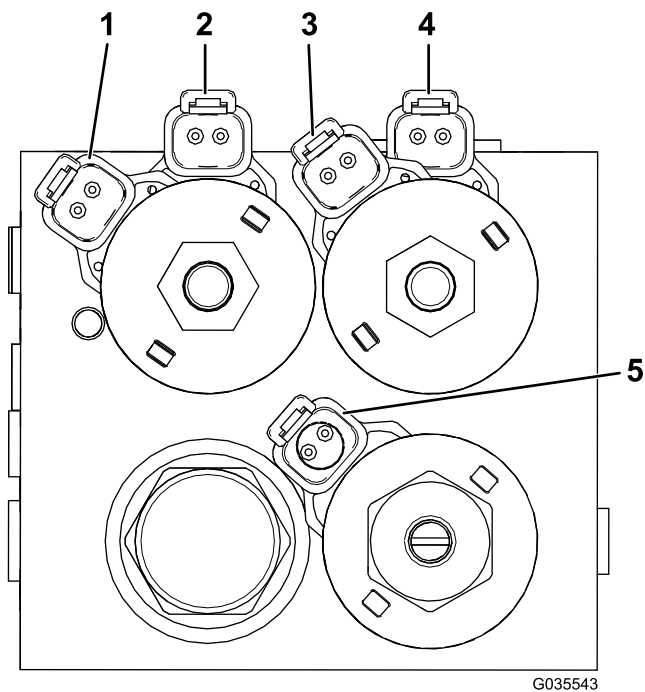
7. Poprowadź pozostałą część wiązki przewodów po górnej stronie lewego błotnika i od przodu bloku hydraulicznego.

Informacja: Na razie nie podłączaj złącza przycisku zatrzymania awaryjnego, złącza przełącznika ani złącza lampki diagnostycznej.

8. Podłącz 5 złączy wiązki przewodów do odpowiednich miejsc na bloku hydraulicznym; patrz [Rysunek 16](#) oraz [Rysunek 17](#).



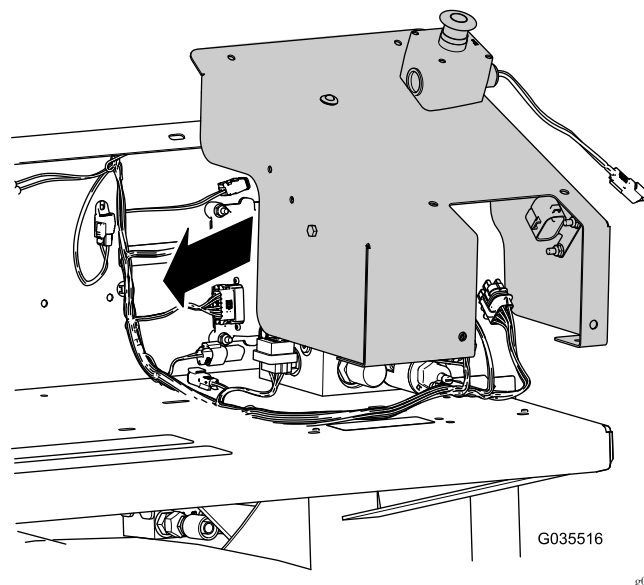
Rysunek 16



Rysunek 17

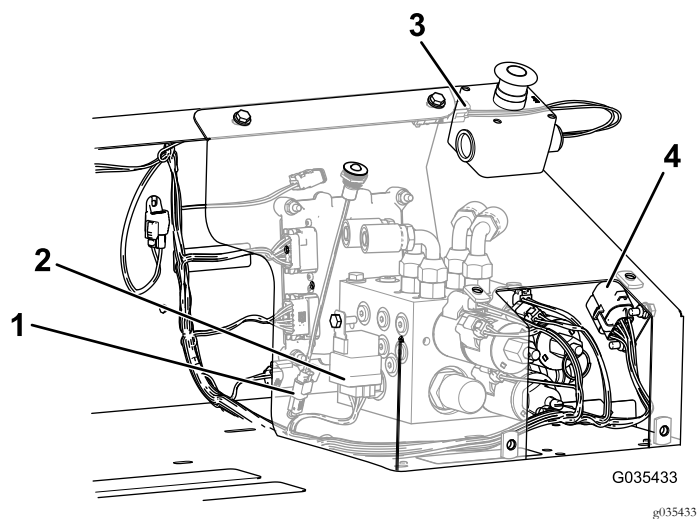
- | | |
|--|--|
| 1. Floor Reverse (Ruch wsteczny podłogi) | 4. Bin raise (Podnoszenie kosza) |
| 2. Floor forward (Praca podłogi do przodu) | 5. Option forward (praca osprzętu do przodu) |
| 3. Bin lower (Opuszczanie kosza) | |
9. Załóż pokrywę z zamontowanym wcześniej przełącznikiem, nakładką bloku bezpieczników, lampką

i zespołem przycisku zatrzymania awaryjnego na osłonę błotnika ([Rysunek 18](#)).



Rysunek 18

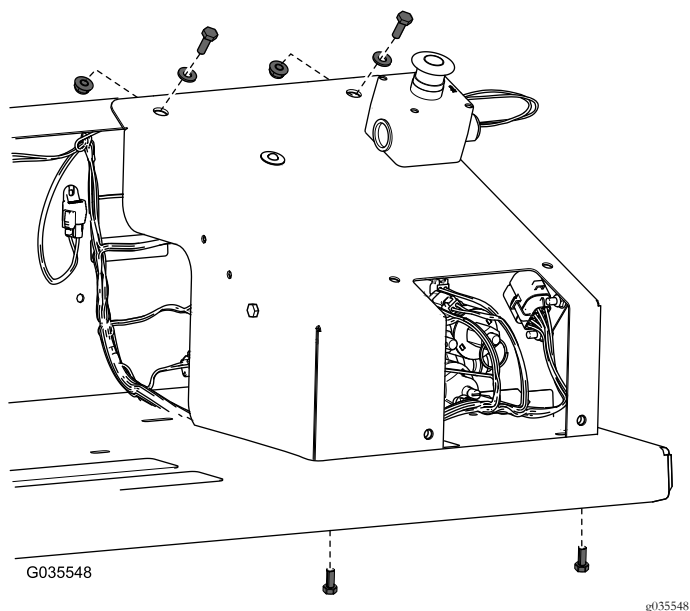
10. Podłącz złącze przycisku zatrzymania awaryjnego, złącze przełącznika, złącze lampki diagnostycznej i bloku bezpieczników do odpowiednich adapterów w sposób pokazany na [Rysunek 19](#).



Rysunek 19

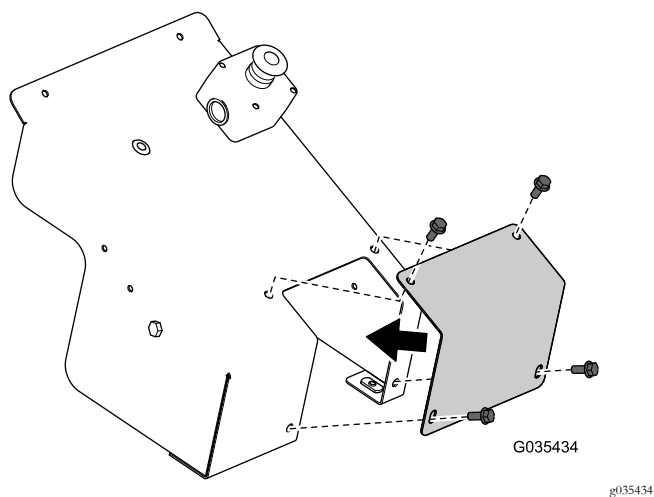
- | | |
|---------------------------------|--|
| 1. Złącze lampki diagnostycznej | 3. Złącze przycisku zatrzymania awaryjnego |
| 2. Złącze przełącznika | 4. Złącze bloku bezpieczników |

11. Zamocuj pokrywę do osłony błotnika za pomocą odpowiednich śrub, podkładek i nakrętek ([Rysunek 20](#)).



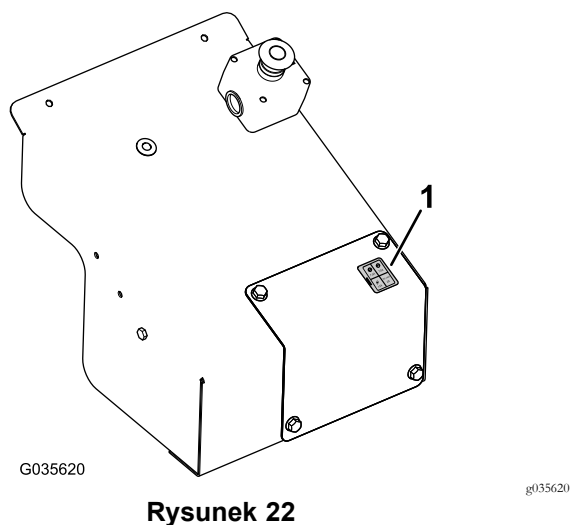
Rysunek 20

12. Używając odpowiednich elementów mocujących, zamontuj zdemontowaną wcześniej pokrywę ręcznego obejścia do pokrywy (Rysunek 21).



Rysunek 21

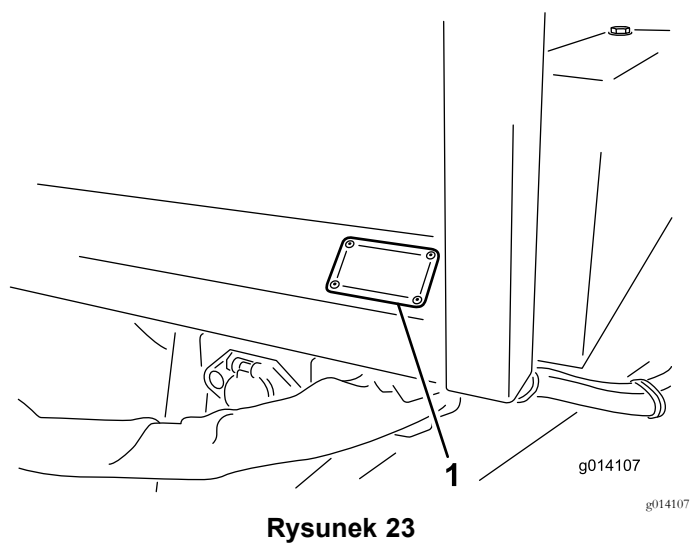
13. Umieścić etykietę bezpiecznika na pokrywie obejścia ręcznego (Rysunek 22).



Rysunek 22

1. Etykieta bezpiecznika

14. Umieścić etykietę 136-7585 obok etykiety z numerem seryjnym z lewej strony z przodu urządzenia (Rysunek 23).



Rysunek 23

1. Etykieta znamionowa

4

Montaż i zamocowanie pilota zdalnego sterowania

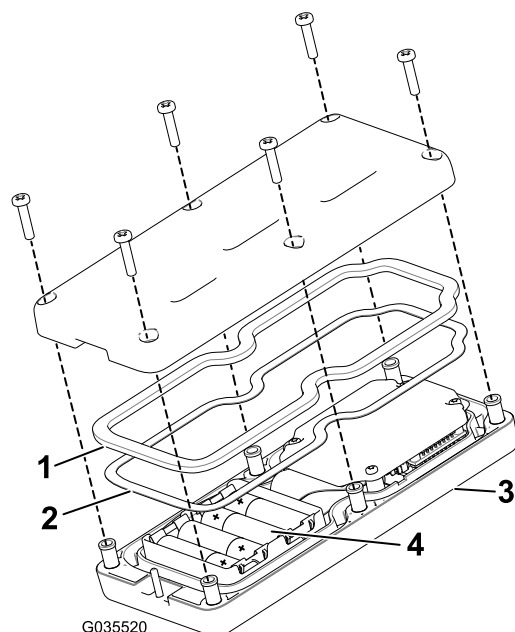
Części potrzebne do tej procedury:

1	Pilot zdalnego sterowania
4	Baterie AA
1	Uchwyt magnetyczny

Procedura

1. Zdejmij gumowe opaski utrzymujące połówki obudowy pilota, a następnie zdejmij pokrywę tylną.
2. Zamontuj baterie w gnieździe ze stykami, dbając o zachowanie odpowiedniej polaryzacji.

Informacja: Jeśli baterie zostaną zamontowane nieprawidłowo, urządzenie nie zostanie uszkodzone, ale nie będzie działać. Na uchwycie wytłoczona jest biegunowość każdego zacisku ([Rysunek 24](#)).

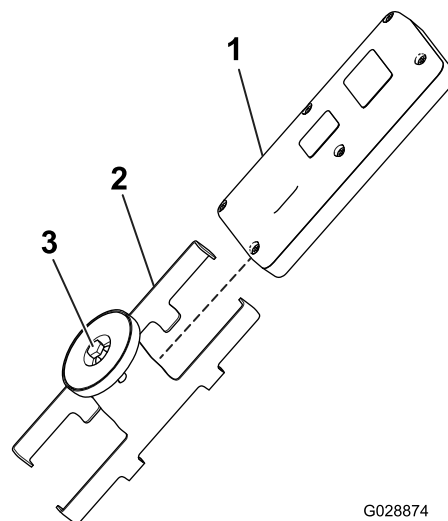


Rysunek 24

- | | |
|----------------------|------------------------------|
| 1. Uszczelka gumowa | 3. Pilot zdalnego sterowania |
| 2. Uszczelka stalowa | 4. Baterie AA (4) |

3. Przed założeniem pokrywy tylnej upewnij się, że uszczelka stalowa oraz uszczelka gumowa są osadzone w rowku w obudowie pilota ([Rysunek 24](#)).
4. Zamocuj pokrywę za pomocą 6 śrub ([Rysunek 24](#)), a następnie dokręć je momentem od 1,5 do 1,7 N m.

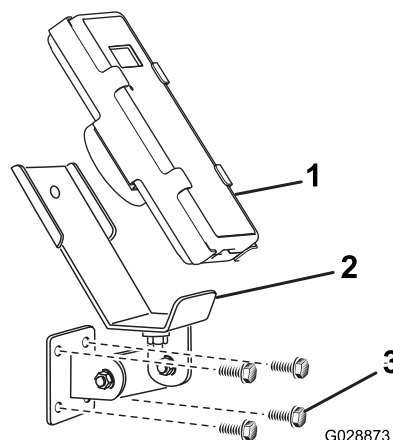
5. Załóż pilot zdalnego sterowania na uchwyt magnetyczny, dosuń połówki do siebie, aby zamocować pilota, a następnie dokręć śrubę w magnesie ([Rysunek 25](#)).



Rysunek 25

- | | |
|------------------------------|---------------------|
| 1. Pilot zdalnego sterowania | 3. Śruba w magnesie |
| 2. Uchwyt magnetyczny | |

6. Ewentualnie można zamontować zespół mocowania sterownika na pojeździe holującym w celu przechowywania w nim bezprzewodowego pilota sterującego. W przeciwnym razie pilot zdalnego sterowania można przytwierdzić do dowolnej metalowej powierzchni za pomocą magnesu z tyłu jego obudowy.



Rysunek 26

- | | |
|--------------------------------|--------------------|
| 1. Pilot zdalnego sterowania | 3. Śruby montażowe |
| 2. Zespół mocowania sterownika | |

Dokończenie instalacji

Nie są potrzebne żadne części

Procedura

1. Podłącz złącze zasilania zespołu jezdnego.
2. Opuść kosz, patrz *instrukcja obsługi* maszyny.

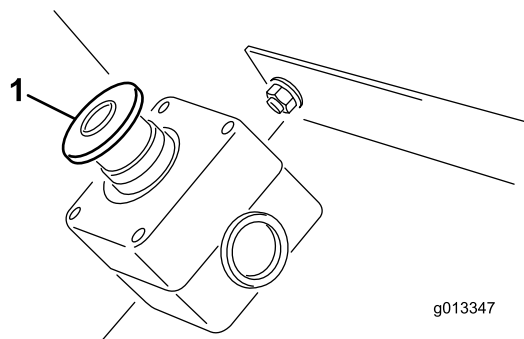
Przegląd produktu

Elementy sterowania

Przycisk zatrzymania awaryjnego

Po zakończeniu pracy z maszyną zawsze naciśnij przycisk ZATRZYMANIA AWARYJNEGO ([Rysunek 27](#)), aby wyłączyć układ elektryczny. Rozpoczynając pracę z maszyną, musisz z powrotem wyciągnąć PRZYCISK ZATRZYMANIA AWARYJNEGO przed włączeniem pilota zdalnego sterowania.

Informacja: Jeżeli przycisk zatrzymania awaryjnego nie zostanie naciśnięty, może dojść do rozładowania się akumulatora podłączonego do pojazdu holującego.



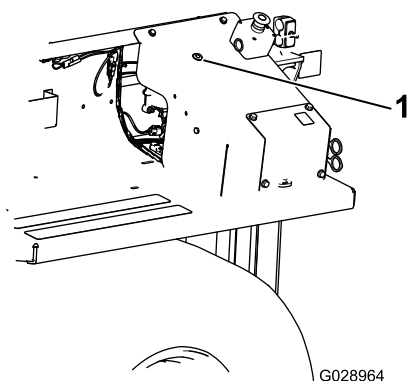
Rysunek 27

1. PRZYCISK ZATRZYMANIA AWARYJNEGO

Wskazania diagnostycznej diody LED

Po wyciągnięciu PRZYCISKU ZATRZYMANIA AWARYJNEGO diagnostyczna dioda LED ([Rysunek 28](#)) zapala się i pozostaje włączona przez 5 sekund, następnie zgaśnie na 5 sekund, po czym zaczyna migać z częstotliwością 3 błysków na sekundę (3 Hz) do momentu włączenia sterownika ręcznego. Jeżeli dioda zaświeci się na 5 sekund, a następnie zacznie migać z częstotliwością 10 błysków na sekundę (z 5-sekundowym okresem przerwy lub bez niego), oznacza to wystąpienie usterki maszyny; patrz [Wejście do trybu diagnostycznego i sprawdzenie kodów](#) (Strona 22).

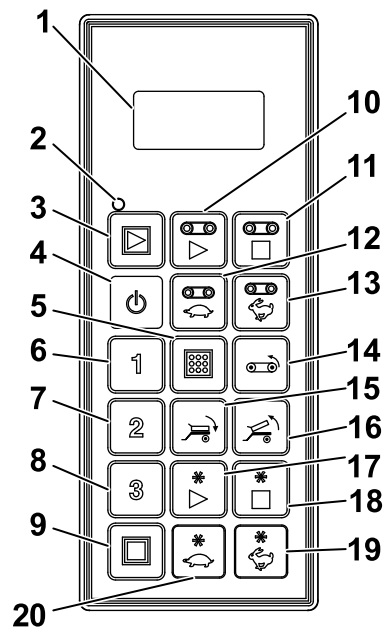
Informacja: Jeżeli sterownik ręczny jest włączony w momencie wyciągnięcia przycisku ZATRZYMANIA AWARYJNEGO, dioda – po zgaśnięciu na 5 sekund – nie będzie migać z częstotliwością 3 błysków na sekundę (3 Hz).



Rysunek 28

1. Diagnostyczna dioda LED

Sterownik ręczny



Rysunek 29

- | | |
|--|--|
| 1. Wyświetlacz LCD | 11. Floor Stop (Zatrzymaj podłogę) |
| 2. Dioda LED stanu pilota zdalnego sterowania | 12. Decrease Floor Speed (Zmniejsz prędkość podłogi) |
| 3. All Start (Uruchom wszystko): uruchamia podłogę i osprzęt | 13. Increase Floor Speed (Zwiększ prędkość podłogi) |
| 4. Wł./wył. | 14. Floor Reverse (Ruch wsteczny podłogi) |
| 5. Store (Zapisz): zapisuje wstępnie określone ustawienia | 15. Opuszczenie platformy uchyłnej |
| 6. Wstępne ustawienie 1 | 16. Uniesienie platformy uchyłnej |
| 7. Wstępne ustawienie 2 | 17. Option Start (Uruchom osprzęt) |
| 8. Wstępne ustawienie 3 | 18. Option Stop (Zatrzymaj osprzęt) |
| 9. All Stop (Zatrzymaj wszystko): zatrzymuje wszystkie funkcje | 19. Increase Option Speed (Zwiększ prędkość osprzętu) |
| 10. Floor Start (Uruchom podłogę) | 20. Decrease Option Speed (Zmniejsz prędkość osprzętu) |

Funkcje przycisków

Przycisk	Nazwa	Funkcja podstawowa
	WŁĄCZANIE/WYŁĄCZANIE	Włączanie i wyłączenia pilota zdalnego sterowania.
	ALL START (URUCHOM WSZYSTKO)	Zapewnia funkcjonalne sterowanie podłogą i osprzętem, w tym włączanie/wyłączanie oraz wyświetlanie prędkości.
	FLOOR START (URUCHOM PODŁOGĘ)	Zapewnia funkcjonalne sterowanie podłogowym przenośnikiem taśmowym kosza samowyładowczego, w tym włączanie/wyłączanie oraz wyświetlanie prędkości.
	FLOOR STOP (ZATRZYMAJ PODŁOGĘ)	Zatrzymuje podłogę.
	FLOOR DEC (ZMNIEJSZ PRĘDKOŚĆ PODŁOGI)	Zmniejsza prędkość podłogi.
	FLOOR INC (ZWIĘKSZ PRĘDKOŚĆ PODŁOGI)	Zwiększa prędkość podłogi.
	RUCHU WSTECZNEGO PODŁOGI	Przycisk chwilowy, zmieniający kierunek ruchu podłogi. Można zmienić prędkość wsteczną podłogi za pomocą przycisków przyspieszania i zwalniania podłogi, naciskając jednocześnie przycisk ruchu wstecznego podłogi. Po zwolnieniu przycisku Floor Reverse podłoga zostanie WYŁĄCZONA.
	OPUSZCZENIE PLATFORMY UCHYLNEJ	Przycisk chwilowy służący do opuszczenia platformy.
	UNIESIENIE PLATFORMY UCHYLNEJ	Przycisk chwilowy służący do unoszenia platformy.
	NASTAWA 1 NASTAWA 2 NASTAWA 3	Można zapisać trzy odrębne wartości nastawy zarówno dla prędkości podłogi, jak i osprzętu.
	ZAPISANIE	Używany wraz z przyciskiem PRESET (wstępne ustawienie), aby zapisać lub dopisać nastawę do pamięci.
	OPTION START (URUCHOM OSPRZĘT)	Zapewnia funkcjonalne sterowanie tylnym osprzętem, w tym włączanie/wyłączanie i wyświetlanie prędkości.
	OPTION STOP	Zatrzymuje osprzęt.
	OPTION DEC (ZMNIEJSZ PRĘDKOŚĆ OSPRZĘTU)	Zmniejsza prędkość osprzętu.

Przycisk	Nazwa	Funkcja podstawowa
	OPTION INC (ZWIĘKSZ PRĘDKOŚĆ OSPRZĘTU)	Zwiększa prędkość osprzętu.
	ALL STOP (ZATRZYMAJ WSZYSTKO)	Zatrzymuje podłogę i osprzęt.

Działanie

Włączanie pilota zdalnego sterowania

Naciśnij przycisk ON/OFF na pilocie i poczekaj, aż pilot znajdzie stację bazową. Upewnij się, że żadne przyciski pilota nie zostały naciśnięte, gdy wykonuje on procedurę uruchomienia.

Kluczowe elementy funkcjonalne

- Po pierwszym podłączeniu zasilania do sterownika na wyświetlaczu powinien na około 5 sekund pojawić się komunikat „FLR OFF and OPT OFF» (PODŁOGA WYŁ. i OSPRZĘT WYŁ.). Jeśli na wyświetlaczu pojawi się fraza „waiting for base (oczekiwanie na stację bazową)”, upewnij się, że stacja bazowa jest zasilana i że przycisk awaryjnego zatrzymania stacji bazowej jest wyciągnięty.
- Zawsze istnieje bieżąca pamięć robocza. To nie jest to samo, co ustawienie wstępne. Ostatnie zapisane ustawienia robocze znajdują się w bieżącej pamięci roboczej, gdy sterownik zostanie podłączony do zasilania.
- Kolejność operacyjna przycisków uruchamiania sterownika:
 - Jednokrotne naciśnięcie przycisku uruchomienia (All Start, Floor Start lub Option Start) przywołuje ustawienie bieżącej pamięci roboczej zapisane w sterowniku
 - Naciskając ten sam przycisk uruchomienia drugi raz, uaktywniamy dany komponent, jeśli układ hydrauliczny nie jest włączony (na wyświetlaczu są wyświetlane rosnące liczby), lub włączamy komponent, jeśli układ hydrauliczny jest włączony.
 - Naciśnięcie tego samego przycisku po raz trzeci spowoduje zapisanie nowego ustawienia w pamięci roboczej sterownika.
- Po naciśnięciu przycisku uruchamiania w celu wyświetlenia ustawienia bieżącej pamięci roboczej w trybie nieroboczym, sterownik zaczeka około 10 sekund na rozpoczęcie regulacji ustawienia, w przeciwnym razie powróci do stanu wyłączenia. W trybie roboczym nie obowiązuje ograniczenie do 10 sekund.
- Aby zaprogramować ustawienie wstępne, najważniejsze jest zapamiętanie, że elementy muszą być uaktywnione lub włączone.
- Aby pracować na podstawie ustawienia wstępnego, wartości procentowe prędkości elementu muszą zostać wyświetlone, aby je uaktywnić lub włączyć. Jeżeli na wyświetlaczu pokazuje się komunikat OFF (Wyłączony), należy ponownie wywołać nastawę.

Korzystanie z wyświetlacza ciekłokrystalicznego (LCD)

Dwuliniowy wyświetlacz LCD (ciekłokrystaliczny) z ośmioma znakami na linijkę pokazuje stan i aktywność podczas wciskania przycisków pilota. Ma on też regulowane przez użytkownika podświetlenie i kontrast. Zmiany są zapisywane w bieżącej pamięci roboczej pilota. Kiedy urządzenie jest włączone po okresie bez zasilania, do wyświetlania zostaną użyte ostatnie ustawienia dla kontrastu i podświetlenia.

Aby zwiększyć kontrast:

Jednocześnie naciśnij i przytrzymaj przyciski ALL STOP i OPTION INCREASE, obserwując wyświetlacz, i zwolnij je po uzyskaniużądanego kontrastu.



Informacja: Dostępne są trzy opcje: OFF [wyl.], LOW [niski] i HIGH [wysoki].

Aby zmniejszyć kontrast:

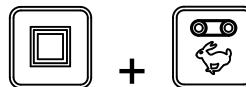
Jednocześnie naciśnij i przytrzymaj przyciski ALL STOP i OPTION DECREASE, obserwując wyświetlacz, i zwolnij je po uzyskaniużądanego kontrastu.



Informacja: Dostępne są trzy opcje: OFF [wyl.], LOW [niski] i HIGH [wysoki].

Aby zwiększyć podświetlenie:

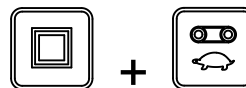
Jednocześnie naciśnij i przytrzymaj przyciski ALL STOP i FLOOR INCREASE, obserwując wyświetlacz, i zwolnij je po uzyskaniużądanego podświetlenia.



Informacja: Dostępne są trzy opcje: OFF [wyl.], LOW [niski] i HIGH [wysoki].

Aby zmniejszyć podświetlenie:

Jednocześnie naciśnij i przytrzymaj przyciski ALL STOP i FLOOR DECREASE, obserwując wyświetlacz, i zwolnij je po uzyskaniużądanego podświetlenia.



Informacja: Dostępne są trzy opcje: OFF [wyl.], LOW [niski] i HIGH [wysoki].

Podświetlenie zużywa najwięcej energii ze wszystkich funkcji sterownika ręcznego. Zwiększenie podświetlenia zwiększa zużycie energii i skraca okres eksploatacji baterii, zaś zmniejszenie podświetlenia wydłuża ten okres.

Działanie diody LED stanu pilota zdalnego sterowania

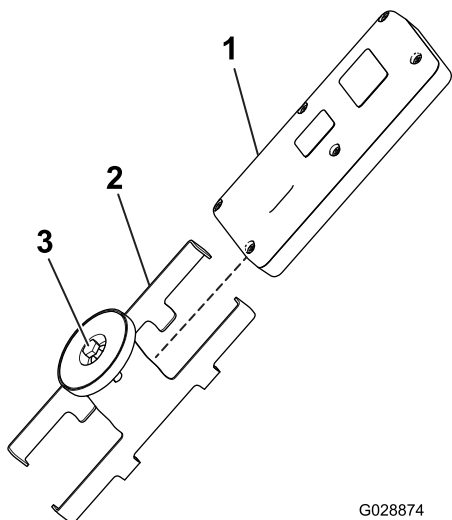
Dioda LED stanu pilota miga powoli z częstotliwością dwóch błysków na sekundę (2 Hz), gdy pilot przesyła dane, żaden z przycisków nie jest naciśnięty oraz gdy przyciski podłogi i osprzętu są aktywne. W momencie naciśnięcia przycisku dioda zaczyna migać z częstotliwością 10 błysków na sekundę.

Wymiana baterii w pilocie zdalnego sterowania

Pilot zdalnego sterowania zasilany jest za pomocą czterech baterii alkalicznych 1,5 V AA i działa w zakresie od 2,4 do 3,2 V. Zakładany okres użytkowania baterii to około 300 godzin (ciągłej pracy przy wyłączonym podświetleniu). Na długość okresu użytkowania wpływają czynniki związane z samym użytkowaniem, a w szczególności ustawienia intensywności podświetlenia (im będzie ono wyższe, tym więcej mocy zostanie zużyte, co będzie skutkowało krótszym okresem użytkowania baterii).

Ważne: Należy posiadać nowe zapasowe baterie przez cały okres użytkowania systemu.

1. Poluzuj śrubę w magnesie uchwytu magnetycznego (Rysunek 30).

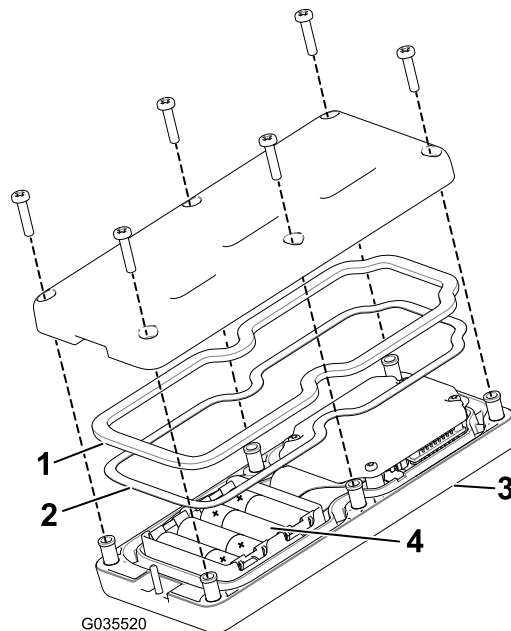


Rysunek 30

1. Pilot zdalnego sterowania
2. Uchwyt magnetyczny
3. Śruba w magnesie

2. Rozsuń połówkę uchwytu i wyjmij pilot z uchwytu (Rysunek 30).
3. Odkręć 6 śrub z tyłu pilota, a następnie zdejmij pokrywę (Rysunek 31).

Informacja: Jeśli to możliwe, podczas zdejmowania pokrywy i wyjmowania baterii pozostaw uszczelkę gumową oraz uszczelkę stalową w rowku obudowy.



Rysunek 31

1. Uszczelka gumowa
2. Uszczelka stalowa
3. Pilot zdalnego sterowania
4. 4 baterie AA

4. Wyjmij rozładowane baterie i odpowiednio je zutylizuj zgodnie z lokalnymi przepisami.
5. Podłącz każdą nową baterię do zacisków, zachowując odpowiednią biegunowość. (Jeśli baterie zostaną zamontowane nieprawidłowo, urządzenie nie zostanie uszkodzone, ale nie będzie działać). Na uchwycie wytłoczona jest biegunowość każdego zacisku (Rysunek 31).
6. W razie przypadkowego wyjęcia uszczelki gumowej i uszczelki stalowej ostrożnie włóż je z powrotem do rowka w obudowie pilota (Rysunek 31).
7. Załóż z powrotem pokrywę i przykręć ją za pomocą 6 odkręconych wcześniej śrub (Rysunek 31). Dokręć śruby z momentem od 1,5 do 1,7 N m.
8. Załóż pilot zdalnego sterowania na uchwyt magnetyczny, dosuń połówkę do siebie, aby zamocować pilota, a następnie dokręć śrubę w magnesie (Rysunek 30).

Dbanie o pilota zdalnego sterowania

Choć pilot ręczny jest wytrzymały, należy dbać o to, aby nie upuszczać tego urządzenia na twarde powierzchnie. W celu wyczyszczenia pilota użyj miękkiej, wilgotnej ściereczki nawilżonej wodą lub roztworem łagodnego środka czyszczącego i wytrzyj pilota, szczególnie dbając o to, aby nie zarysować ekranu wyświetlacza LCD.

Kojarzenie pilota ręcznego ze stacją bazową

Pilot jest fabrycznie skojarzony ze stacją bazową i może się z nią komunikować; podczas pracy mogą jednak wystąpić sytuacje, gdy konieczne jest ponowne skojarzenie pilota ze stacją bazową. Można to wykonać w następujący sposób:

1. Naciśnij przycisk zatrzymania awaryjnego, aby wyłączyć zasilanie stacji bazowej i upewnij się, że pilot jest wyłączony.
2. Stań w pobliżu stacji bazowej tak, aby była wyraźnie widoczna.
3. Naciśnij jednocześnie i przytrzymaj przyciski ON/OFF i ALL STOP.



Pilot przejdzie przez kolejne ekrany inicjowania i zatrzyma się na ekranie **ASSOC PENDING** (Kojarzenie, oczekuję).

4. Trzymaj oba przyciski i puść je szybko, kiedy wyświetli się komunikat **ASSOC ACTIVE** (Kojarzenie aktywne) (po ok. 4 sekundach).

Na ekranie pojawi się komunikat **PRESS STORE** (naciśnij przycisk Zapisanie).

5. Naciśnij i przytrzymaj przycisk STORE [zapisanie].



Na pilocie pojawi się komunikat **POW UP BASE** (Włącz zasilanie bazy).

6. Trzymając przyciśnięty przycisk STORE wyciągnij PRZYCISK ZATRZYMANIA AWARYJNEGO, aby włączyć zasilanie stacji bazowej.

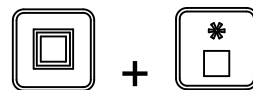
Pilot zdalnego sterowania skojarzy się (połączy) ze stacją bazową. Po udanym skojarzeniu na wyświetlaczu pojawi się komunikat **ASSOC PASS** (Kojarzenie udane).

7. Zwolnij przycisk STORE

Ważne: Jeżeli na wyświetlaczu pojawi się napis **ASSOC EXIT** (Wyjście ze skojarzenia), skojarzenie nie udało się.

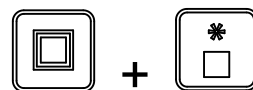
Informacja: Połączenie między sterownikiem ręcznym i stacją bazową można wyświetlić, jednocześnie naciskając przyciski ALL STOP i OPTION STOP.

Wyświetlacz będzie na zmianę wyświetlał wybrany kanał i identyfikator stacji bazowej.



Wyświetlenie żywotności baterii, częstotliwości pracy, stacji bazowej i identyfikatora pilota

Przytrzymaj jednocześnie przyciski ALL STOP i OPTION STOP, aby wyświetlić ekran zawierający różne informacje.



Po przytrzymaniu przycisków wyświetlacz pokazuje kolejno co 2 sekundy następujące informacje: wyrażony w procentach stan naładowania lub aktualne napięcie baterii, następnie częstotliwość operacyjną (kanał), na której komunikuje się urządzenie, numeryczny identyfikator pilota zdalnego sterowania, a na koniec identyfikator powiązanej stacji bazowej.

Sterowanie podłogą i osprzętem

Poniższe procedury pozwalają na skonfigurowanie i sterowanie podłogą i osprzętem maszyny (na przykład podwójnym rozrzutnikiem lub innym osprzętem):

- Konfiguracja i sterowanie samą podłogą
- Konfiguracja i sterowanie samym osprzętem
- Konfiguracja i sterowanie jednocześnie podłogą i osprzętem

Konfiguracja i sterowanie samą podłogą



Po pierwszym naciśnięciu przycisku FLOOR START (gdy podłoga jest zatrzymana) na pilocie zostanie wyświetlone zapisane ustawienie oraz zostanie wyświetlona nazwa FLR

wraz z literą S (tzn. **FLRS**), co oznacza, że pilot jest w trybie wprowadzania ustawień. W tym trybie możliwa jest zmiana ustawień (zwiększenie lub zmniejszenie), podłoga jednak pozostanie wyłączona. Pozwala to na ustawienie żądanej prędkości podłogi bez niepożądanego uruchomienia podłogi. Po ustawieniu prędkości naciśnij przycisk FLOOR START, aby uruchomić podłogę z wybranym ustawieniem (podłoga uruchomi się, jeżeli włączony jest układ hydrauliczny). Naciśnij przycisk FLOOR START po raz trzeci, aby zapisać w pamięci aktualną wartość.

Informacja: Zmiany ustawień podłogi podczas jej działania realizowane są natychmiast. Są one jednak tymczasowe do momentu zapisania ustawienia przez ponowne naciśnięcie przycisku FLOOR START po dokonaniu zmiany. Na przykład w razie dokonania zmiany, gdy na wyświetlaczu widoczny jest napis **FLRS**, naciśnij przycisk FLOOR START, uruchamiając podłogę z ustawioną prędkością, a następnie wyłącz pilota bez ponownego naciśnięcia przycisku FLOOR START zapisującego zmienioną wartość. Przy kolejnym użyciu pilota zostanie przywrócona wcześniej zapisana wartość ustawienia.

Informacja: Okres 10 sekund zaczyna być odmierzany od naciśnięcia przycisku FLOOR START i pojawienia się napisu FLRS (tryb wprowadzania ustawień). Jeśli przycisk nie zostanie naciśnięty podczas 10-sekundowej przerwy, wyświetlacz powróci do trybu FLR i przywrócony zostanie poprzedni stan/poprzednia wartość. Zegar resetuje się do dziesięciu sekund, jeśli w trybie wprowadzania ustawień zostanie naciśnięty dowolny przycisk pilota.

1. Naciśnij przycisk FLOOR START.



Zostanie wyświetlona wartość i napis FLRS.

2. Ustaw prędkość za pomocą przycisku INCREASE FLOOR SPEED lub DECREASE FLOOR SPEED



lub



3. Naciśnij przycisk FLOOR START, aby uruchomić podłogę.



4. Naciśnij przycisk FLOOR START, aby zapisać wartość prędkości podłogi.



Na wyświetlaczu pojawi się napis **FLOOR STORE** (Zapisanie wartości podłogi). Zapisana wartość

zostanie użyta przy każdym uruchomieniu podłogi do momentu ponownej zmiany ustawienia.

Konfiguracja i sterowanie samym osprzętem



Po pierwszym naciśnięciu przycisku OPTION START (gdy osprzęt jest zatrzymany) na pilocie zostanie wyświetlone zapisane ustawienie oraz zostanie wyświetlona nazwa OPT wraz z literą S (tzn. **OPTS**), co oznacza, że pilot jest w trybie wprowadzania ustawień. W tym trybie możliwa jest zmiana ustawień (zwiększenie lub zmniejszenie), osprzęt pozostanie jednak wyłączony. Pozwala to na ustawienie żądanej prędkości osprzętu lub użycie zapisanego ustawienia bez niepożądanego ruchu osprzętu. Po ustawieniu prędkości naciśnij przycisk OPTION START, aby uruchomić osprzęt z wybranym ustawieniem (osprzęt uruchomi się, jeżeli włączony jest układ hydrauliczny). Naciśnij przycisk OPTION START po raz trzeci, aby zapisać w pamięci aktualną wartość.

Informacja: Zmiany ustawień osprzętu podczas jego działania realizowane są natychmiast. Są one jednak tymczasowe do momentu zapisania ustawienia przez ponowne naciśnięcie przycisku OPTION START po dokonaniu zmiany. Na przykład w razie dokonania zmiany, gdy na wyświetlaczu widoczny jest napis **OPTS**, naciśnij przycisk OPTION START, uruchamiając osprzęt z wyregulowanym ustawieniem, a następnie wyłącz pilota bez ponownego naciśnięcia przycisku OPTION START zapisującego zmienioną wartość. Przy kolejnym użyciu pilota zostanie przywrócona wcześniej zapisana wartość ustawienia.

Informacja: Okres 10 sekund zaczyna być odmierzany od naciśnięcia przycisku OPTION START i pojawienia się napisu FLRS (tryb wprowadzania ustawień). Jeśli przycisk nie zostanie naciśnięty podczas 10-sekundowej przerwy, wyświetlacz powróci do trybu FLR i przywrócony zostanie poprzedni stan/poprzednia wartość. Zegar resetuje się do dziesięciu sekund, jeśli w trybie wprowadzania ustawień zostanie naciśnięty dowolny przycisk pilota.

1. Naciśnij przycisk OPTION START.



Zostanie wyświetlona wartość i napis FLRS.

2. Ustaw prędkość za pomocą przycisku INCREASE OPTION SPEED lub DECREASE OPTION SPEED



lub



3. Naciśnij przycisk OPTION START, aby uruchomić osprzęt.



4. Naciśnij przycisk **OPTION START**, aby zapisać wartość ustawienia dla osprzętu.



Na wyświetlaczu pojawi się napis **OPTION STORE** (Zapisanie wartości osprzętu). Zapisana wartość zostanie użyta przy każdym uruchomieniu osprzętu do momentu ponownej zmiany ustawienia.

Konfiguracja i sterowanie jednocześnie podłogą i osprzętem



Po pierwszym naciśnięciu przycisku **ALL START** (gdy osprzęt jest zatrzymany) na pilocie zostaną wyświetlone zapisane ustawienia podłogi i osprzętu oraz nazwy **FLR** i **OPT** wraz z literą **S** (tzn. **FLRS** oraz **OPTS**), co oznacza, że pilot jest w trybie wprowadzania ustawień. W tym trybie możliwa jest zmiana ustawień (zwiększenie lub zmniejszenie), podłoga i osprzęt pozostają jednak wyłączone. Pozwala to na ustawienie żądanej prędkości lub użycie zapisanego ustawienia bez niepożądanego ruchu wyposażenia. Po ustawieniu prędkości naciśnij przycisk **ALL START**, aby uruchomić podłogę i osprzęt z wybranym ustawieniem (podłoga i osprzęt uruchomią się, jeżeli włączony jest układ hydrauliczny). Naciśnij przycisk **ALL START** po raz trzeci, aby zapisać w pamięci aktualną wartość.

Informacja: Zmiany ustawień podłogi i osprzętu podczas ich działania realizowane są natychmiast. Są one jednak tymczasowe do momentu zapisania ustawienia przez ponowne naciśnięcie przycisku **ALL START** po dokonaniu zmiany. Na przykład w razie dokonania zmiany, gdy na wyświetlaczu widoczne są napisy **FLRS** i **OPTS**, naciśnij przycisk **ALL START**, uruchamiając podłogę i osprzęt z ustawioną prędkością, a następnie wyłącz pilota bez ponownego naciśnięcia przycisku **ALL START** zapisującego zmienioną wartość. Przy kolejnym użyciu pilota zostanie przywrócona wcześniej zapisana wartość ustawień.

Informacja: Okres 10 sekund zaczyna być odmierzany od naciśnięcia przycisku **ALL START** i pojawienia się napisu oznaczającego tryb wprowadzania ustawień. Jeśli przycisk nie zostanie naciśnięty podczas 10-sekundowej przerwy, wyświetlacz powróci do trybu **FLR** i **OPT**, a także przywrócony zostanie poprzedni stan/poprzednia wartość. Zegar resetuje się do dziesięciu sekund, jeśli w trybie wprowadzania ustawień zostanie naciśnięty dowolny przycisk pilota.

1. Naciśnij przycisk **ALL START**



Zostaną wyświetlone wartości i napis **FLRS** oraz **OPTS**.

2. Ustaw prędkości w następujący sposób:

- Ustaw prędkość podłogi za pomocą przycisku **INCREASE FLOOR SPEED** lub **DECREASE FLOOR SPEED**



lub



- Ustaw prędkość osprzętu za pomocą przycisku **INCREASE OPTION SPEED** lub **DECREASE OPTION SPEED**



lub



3. Naciśnij przycisk **ALL START**, aby uruchomić podłogę i osprzęt.



4. Naciśnij przycisk **ALL START**, aby zapisać wartości.



Na wyświetlaczu pojawi się napis **ALL STORE** (Zapisz wszystko). Zapisana wartość zostanie użyta przy każdym uruchomieniu osprzętu do momentu ponownej zmiany ustawienia.

Informacja: Zarówno podłoga, jak i osprzęt muszą być uruchomione, aby móc zapisać ustawienia za pomocą przycisku **ALL START**. Jeżeli jedno z nich jest lub oba są wyłączone, naciśnięcie przycisku **ALL START** spowoduje uruchomienie obu lub uruchomienie tego, które nie działało. Żadne informacje nie są zapisywane, a przeglądane polecenia są wcześniej zapisanymi ustawieniami dla podłogi i osprzętu.

Należy pamiętać, że zapisane polecenie dla podłogi i osprzętu jest używane dwukrotnie, raz w przypadku indywidualnego polecenia wydanego za pomocą przycisku **FLOOR START** lub **OPTION START**, a raz w przypadku podwójnego działania za pomocą przycisku **ALL START**; w każdym z przypadków jest to ta sama liczba.

Ustawianie przycisków ustawienia wstępnego 1, 2 i 3

Pilot zdalnego sterowania posiada przyciski Pilot zdalnego sterowania posiada trzy przyciski USTAWIEN WSTĘPNYCH, pod którymi można zaprogramować ustawienia prędkości podłogi i osprzętu. Każdy przycisk USTAWIENIA WSTĘPNEGO działa zasadniczo jako tryb podglądu dla przycisku ALL START z tym że używają one innych szybko przywoływanych wartości prędkości zdefiniowanych przez użytkownika.

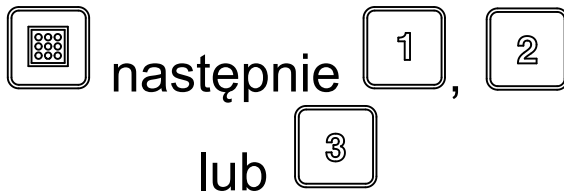
Jeśli podłoga lub osprzęt działają w chwili naciśnięcia przycisku USTAWIENIA WSTĘPNEGO, zostaną wyświetlone wartości podglądu zarówno dla podłogi, jak i osprzętu, a jeśli następnie zostanie naciśnięty przycisk ALL START, bieżące wartości robocze zostaną zastąpione przez wartości ustawień wstępnych. Jeżeli przycisk ALL START nie zostanie naciśnięty w ciągu 10 sekund, system powróci do zapisanych wcześniej wartości.

Poniższa procedura pozwala na ustawienie wartości przycisku USTAWIENIA WSTĘPNEGO:

1. Uruchom podłogę i osprzęt indywidualnie lub przyciskiem ALL START.



2. Ustaw żądane prędkości zarówno podłogi, jak i osprzętu za pomocą odpowiednich przycisków ZWIĘKSZANIA lub ZMNIJSZANIA prędkości dla każdego wyjścia.
3. Naciśnij i przytrzymaj przycisk STORE, a następnie naciśnij wymagany PRZYCIŚK USTAWIENIA WSTĘPNEGO (1, 2 lub 3).



Na ekranie pojawi się napis PRESET SAVED.

Informacja: W razie przytrzymania przycisku STORE i naciśnięcia przycisku USTAWIENIA WSTĘPNEGO kiedy podłoga ani osprzęt nie są wyłączone, nowe wartości dla podłogi lub osprzętu nie zostaną zapisane; nastawa zachowa poprzednio zapisane wartości.

Korzystanie z trybu nastaw

1. Naciśnij pożądany przycisk WSTĘPNEGO USTAWIENIA (1, 2 lub 3), aby wyświetlić ustawienia dla podłogi i osprzętu.
2. Naciśnij przycisk ALL START, aby uruchomić podłogę i osprzęt (jeśli włączona jest instalacja hydrauliczna).

3. Za pomocą przycisków START i STOP można sterować podłogą i osprzętem odpowiednio do potrzeb.

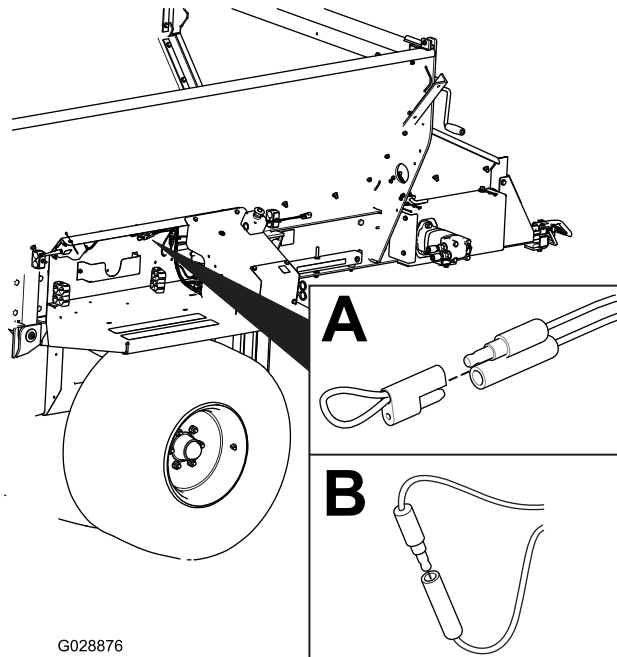
Rozwiązywanie problemów

Sprawdzanie kodów usterek

Jeżeli dioda diagnostyczna LED wskazuje na występowanie usterki systemowej, sprawdź kody usterek, aby określić problem występujący w maszynie.

Wejście do trybu diagnostycznego i sprawdzenie kodów

1. Naciśnij PRZYCISK ZATRZYMANIA AWARYJNEGO, aby wyłączyć zasilanie.
2. Zdejmij zabezpieczony przed zgubieniem kapturek z obu mostkowych złącz diagnostycznych ([Rysunek 32, A](#)).
3. Podłącz ze sobą mostkowe złącza diagnostyczne ([Rysunek 32, B](#)).



Rysunek 32

g028876

4. Pociągnij za przycisk ZATRZYMANIA AWARYJNEGO, aby włączyć zasilanie.
5. Policz liczbę błysków, aby określić kod usterki, a następnie postępuj zgodnie z poniższą tabelą.

Informacja: W razie występowania wielu usterek wszystkie kody usterek zostaną wyświetlone kodem błyskowym i po dłuższej przerwie zostaną wyświetlone ponownie.

Kod	Schemat błysków diody LED	Zachowanie	Informacje szczegółowe
Usterki dotyczące maszyny			
11	Jeden błysk, przerwa, jeden błysk, dłuższa przerwa, powtórzenie.	Utrata łączności ze stacją bazową.	Odłączone złącze – zlokalizuj obłuzowane lub odłączone złącze wiązki przewodów i podłącz je.
			Usterka okablowania – skontaktuj się z dystrybutorem Toro.
			Wadliwa stacja bazowa – skontaktuj się z dystrybutorem Toro.
12	Jeden błysk, przerwa, dwa błyski, dłuższa przerwa, powtórzenie.	Niezgodność wersji stacji bazowej lub pilota sterowania	Niewłaściwa wersja oprogramowania (zainstaluj właściwą wersję oprogramowania za pomocą testera TORODIAG), skontaktuj się z dystrybutorem Toro.
13	Jeden błysk, przerwa, trzy błyski, dłuższa przerwa, powtórzenie.	Niewłaściwy pilot sterowania – nieobsługiwany przez wersję A oprogramowania	Niewłaściwe skojarzenie produktu (np. próba obsługi maszyny ProPass za pomocą pilota MH-400)

Skasowanie kodu usterki

Po rozwiązaniu problemu należy skasować kody usterek poprzez odłączenie i ponowne podłączenie złącz diagnostycznych. Dioda diagnostyczna miga z częstotliwością 1 błysku na sekundę (1 Hz).

Wyjście z trybu diagnostycznego

1. Naciśnij przycisk ZATRZYMANIA AWARYJNEGO, aby wyłączyć zasilanie; patrz [Przycisk zatrzymania awaryjnego \(Strona 12\)](#)
2. Rozłącz mostkowe złącza diagnostyczne ([Rysunek 32, B](#)).
3. Załóż kapturki na oba mostkowe złącza diagnostyczne ([Rysunek 32, A](#)).
4. Pociągnij za przycisk ZATRZYMANIA AWARYJNEGO, aby włączyć zasilanie.

Komunikaty sterownika ręcznego

Wyświetlany komunikat	Opis
ASSOC PENDING (OCZEKIWANIE NA KOJARZENIE)	Kojarzenie dopiero nastąpi.
ASSOC ACTIVE (KOJARZENIE AKTYWNE)	Próba kojarzenia w toku.
POWER UP BASE (NAŁADUJ STACJĘ BAZOWĄ)	Naładuj stację bazową.
ASSOC PASS (KOJARZENIE UDANE)	Próba kojarzenia zakończona powodzeniem.
ASSOC EXIT (WYJŚCIE Z KOJARZENIA)	Wyjście z trybu kojarzenia
ASSOC FAIL (NIEPOWODZENIE KOJARZENIA)	Próba kojarzenia zakończona niepowodzeniem.
PRESS STORE (NACIŚNIJ PRZYCISK ZAPISANIE)	Naciśnij przycisk STORE.
ALL STORE (ZAPISZ WSZYSTKO)	Zapisz wszystkie bieżące wartości nastawy w bieżącej pamięci roboczej.
OPTION STORE (ZAPISZ OSPRZĘT)	Zapisz bieżące ustawienia osprzętu w bieżącej pamięci roboczej.
BELT STORE (ZAPISZ PRZENOŚNIK TAŚMOWY)	Zapisz bieżące ustawienia podłogi w bieżącej pamięci roboczej.
PRESET 1 STORE (ZAPISZ WSTĘPNE USTAWIENIE 1)	Zapisz bieżące ustawienie wstępne 1 w bieżącej pamięci roboczej.
PRESET 2 STORE (ZAPISZ WSTĘPNE USTAWIENIE 2)	Zapisz bieżące ustawienie wstępne 2 w bieżącej pamięci roboczej.
PRESET 3 STORE (ZAPISZ WSTĘPNE USTAWIENIE 3)	Zapisz bieżące ustawienie wstępne 3 w bieżącej pamięci roboczej.
WAITING FOR BASE (OCZEKUJĘ NA STACJĘ BAZOWĄ)	Sterownik ręczny oczekuje na odpowiedź ze stacji bazowej.
HOPPER UP (KOSZ W GÓRĘ)	Sterownik ręczny wysyła polecenie uniesienia kosza samowyladowczego.
HOPPER DOWN (KOSZ W DÓŁ)	Sterownik ręczny wysyła polecenie opuszczenia kosza samowyladowczego.
PROPASS REV XX	Produkt, którym system ma kierować.
MH400 REV XX	Produkt, którym system ma kierować.
BAT XX% Battery X.X V	Pozostały czas użycia baterii w procentach. Pozostały czas użycia baterii w woltach.
CHANNEL X (KANAŁ X)	Kanał obecnie używany przez system
HH ID XXXXXX	Identyfikator ręcznego pilota
BASE ID XXXXXX	Identyfikator stacji bazowej
FLR XX% OPT XX%	Bieżąca prędkość podłogi podana w procentach. Bieżąca prędkość osprzętu podana w procentach.
FLRS XX% OPTS XX%	Wyświetlenie średniej prędkości podłogi i osprzętu z poleceniem 0% do wyjścia, pozwalając operatorowi na zastosowanie bieżącego ustawienia lub jej zmianę.
FLR OFF OPT OFF	Wyświetla stan podłogi i osprzętu w stanie wyłączonym.
SERVICE ACTIVE	Narzędzie serwisowe jest aktywne.
SERVICE NO APP	Narzędzie serwisowe nie posiada wgranej poprawnej aplikacji.

Notatki:

Notatki:

Notatki:



Count on it.