



電動デッキ昇降キット

シリアル番号が 413000000 以上の Z Master® 2000 とシリアル番号が 412200557 以上の Z Master® 4000 シリーズ乗用モア用

モデル番号 147-7867

取り付け要領

取り付け

付属部品

すべての部品がそろっているか、下の表で確認してください。

手順	内容	数量	用途
1	必要なパーツはありません。	-	マシンの準備を行う。
2	必要なパーツはありません。	-	左側ポッドと燃料タンクのキャップを外す Z Master 4000 のみ。
3	必要なパーツはありません。	-	左側走行コントロールレバーを機体から外す。
4	必要なパーツはありません。	-	デッキ昇降スプリングを外す。
5	左側走行コントロールレバー	1	新しい左側走行コントロールレバーを取り付ける。
6	ピボットピン ロックナット 1/2" アクチュエータマウント キャリッジボルト 5/16" x 1" ロックナット 5/16"	1 1 1 2 2	アクチュエータマウントと後側昇降ハードウェアを取り付ける。
7	デッキ昇降ワイヤハーネス 押し込みファスナー リレー タブタイルねじ P クランプ Z Master 2000 のみ	1 1 2 1 1	ワイヤハーネスを敷設してリレーを取り付ける。
8	必要なパーツはありません。	-	左側ポッドと燃料タンクのキャップを取り付ける Z Master 4000 のみ。
9	必要なパーツはありません。	-	ワイヤハーネスを接続する。
10	アクチュエータ ピンクリップ アルミ製スペーサ クレビスピン	1 2 1 1	アクチュエータを取り付ける。
11	必要なパーツはありません。	-	移動走行ロックを取り外す。
12	必要なパーツはありません。	-	刈り込みデッキの刈高とレーキをチェックします。



注 前後左右は運転位置からみた方向です。

1

マシンの準備を行う

必要なパーツはありません。

手順

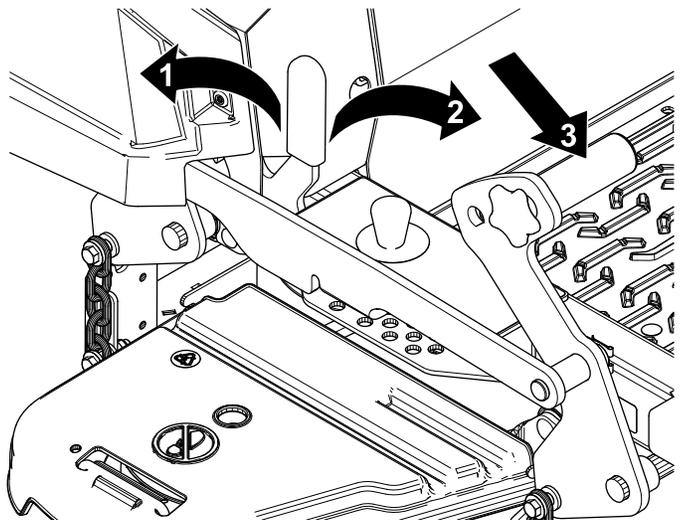
1. 平らな場所に駐車する。
2. ブレード制御スイッチを切る
3. 走行コントロールレバーをニュートラルロック位置外側に動かす。
4. 駐車ブレーキを掛ける。
5. エンジンを止め、キーを抜き取る。
6. バッテリーのマイナスケーブルを外す。

▲ 警告

バッテリーケーブルの接続手順が不適切であるとケーブルがショートを起こして火花が発生する。それによって水素ガスが爆発を起こし人身事故に至る恐れがある。

- ケーブルを取り外す時は、必ずマイナス黒ケーブルを先に取り外し、その後にプラス赤ケーブルを外すこと。
- ケーブルを取り付ける時は、必ずプラス赤ケーブルから取り付け、それからマイナス黒ケーブルを取り付ける。

7. デッキ昇降ペダルを前方一杯に踏み込んで、デッキを移動走行位置にロックする **図 1**。

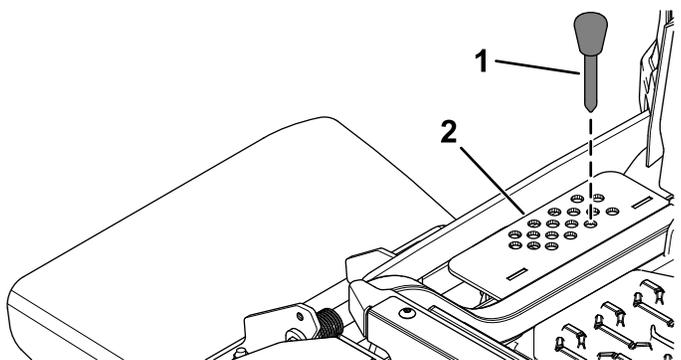


g332768

図 1

1. ロック位置デッキは移動走行位置にロックされる。
2. ロック解除位置デッキは移動走行位置にロックされない。
3. デッキ昇降ペダルを踏み込んでデッキを上昇させる。

8. 角材などを使ってデッキを支える。
9. 刈高ブラケットから刈高ピンを抜き取る **図 2**。



g332766

図 2

1. 刈高ピン
2. 刈高ブラケット

2

左側ポッドと燃料タンクの キャップを外す

Z Master 4000 のみ

必要なパーツはありません。

手順

▲ 危険

燃料や燃料蒸気は条件次第で簡単に引火爆発する。発火したり爆発したりすると、やけどや火災などを引き起こす。

- 燃料補給は必ず屋外で、エンジンが冷えた停止状態で行う。こぼれた燃料はふき取る。
 - 燃料タンク一杯に入れられないこと。給油は燃料タンクの首の根元から25 mm 程度下までとする。これは、温度が上昇して燃料が膨張したときにあふれないように空間を確保するためである。
 - 燃料の取り扱い中は禁煙を厳守し、燃料ガスに引火する恐れのある火花や炎を絶対に近づけない。
 - 安全で汚れのない認可された容器で保存し、容器には必ずキャップをはめること。
1. 左側ポッドにある燃料タンクキャップを外す [図 3](#)。
キャップは無くさないように保管する。

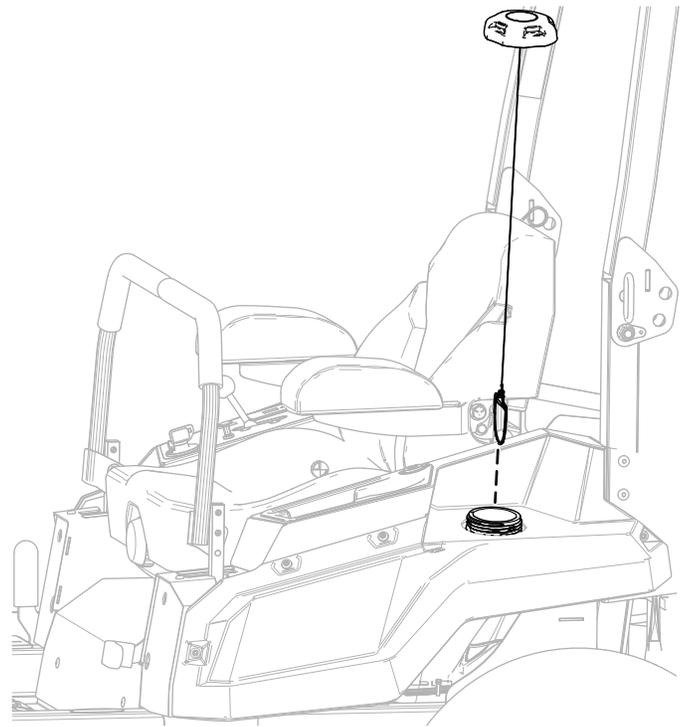


図 3

g345966

2. 左側ポッドを固定しているショルダ付きねじ4本を外して左側ポッドを車体から取り外す [図 4](#)。
外した左側ポッドとねじ4本は、後の取り付けに備えて保管しておく。

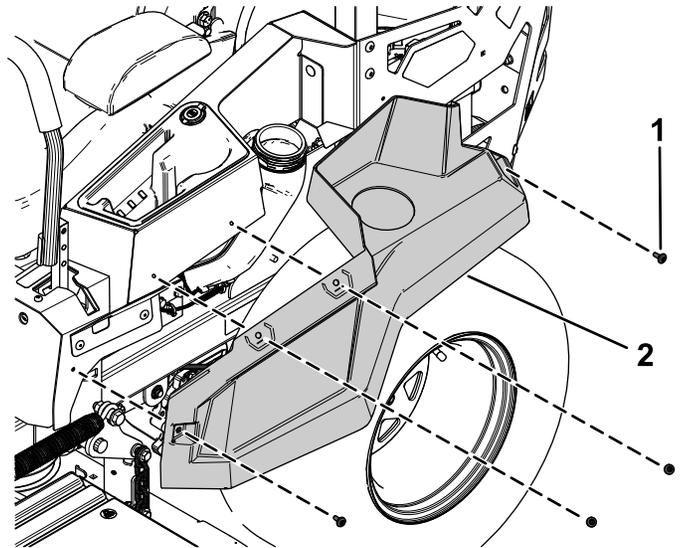


図 4

g345968

1. ショルダ付きねじ
2. 左側ポッド

3. 燃料タンクにキャップを取り付ける [図 3](#)。

3

左側走行コントロールレバーを機体から外す

必要なパーツはありません。

手順

左側走行コントロールレバーを固定しているフランジヘッドボルト $\frac{3}{8}$ x 1"本を外して左側走行コントロールレバーを外します 図 5。

フランジヘッドボルト $\frac{3}{8}$ x 1"2本は後に再利用します。

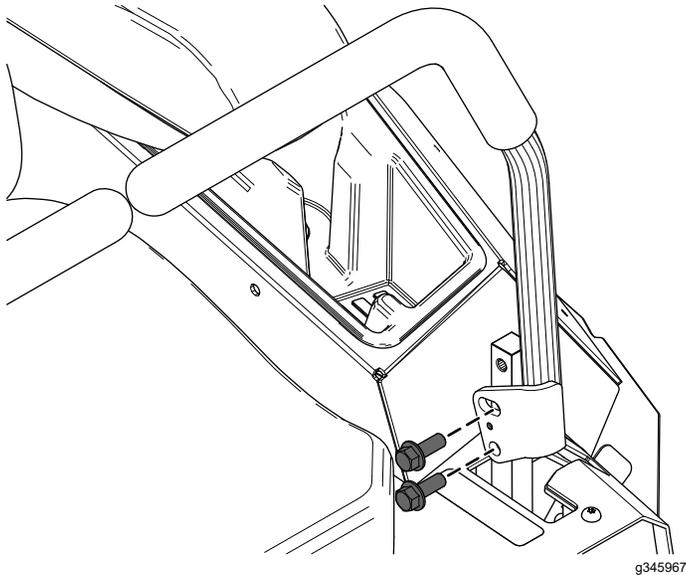


図 5

4

デッキ昇降スプリングを外す

必要なパーツはありません。

手順

1. デッキ昇降スプリングの前側を固定しているスプリングボルトを外す 図 6。
2. デッキ昇降スプリングの後側を固定しているショルダボルトとロックナット $\frac{1}{2}$ "を外す 図 6。
3. デッキ昇降スプリングを外す 図 6。

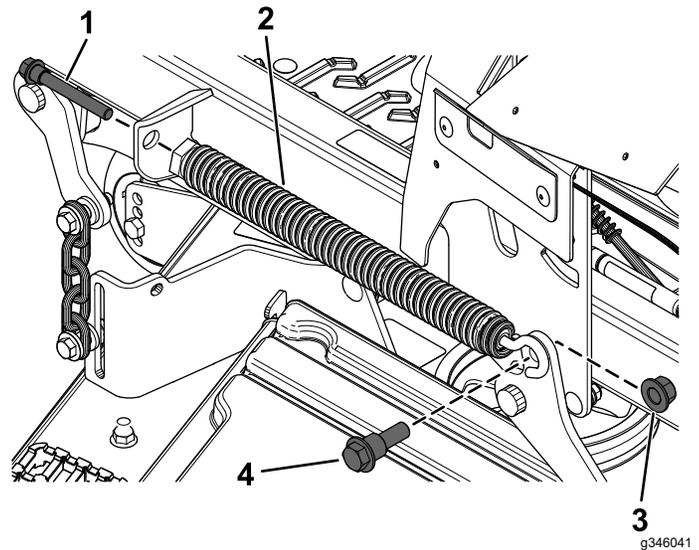


図 6

- | | |
|---------------|---------------------------|
| 1. スプリングボルト | 3. ロックナット $\frac{1}{2}$ " |
| 2. デッキ昇降スプリング | 4. ショルダボルト |

5

新しい左側走行コントロールレバーを取り付ける

この作業に必要なパーツ

- | | |
|---|---------------|
| 1 | 左側走行コントロールレバー |
|---|---------------|

手順

1. 図7のように、先ほど外したフランジヘッドボルト $\frac{3}{8}$ x 1"2本を使用して、新しい左側走行コントロールレバーを取り付ける。

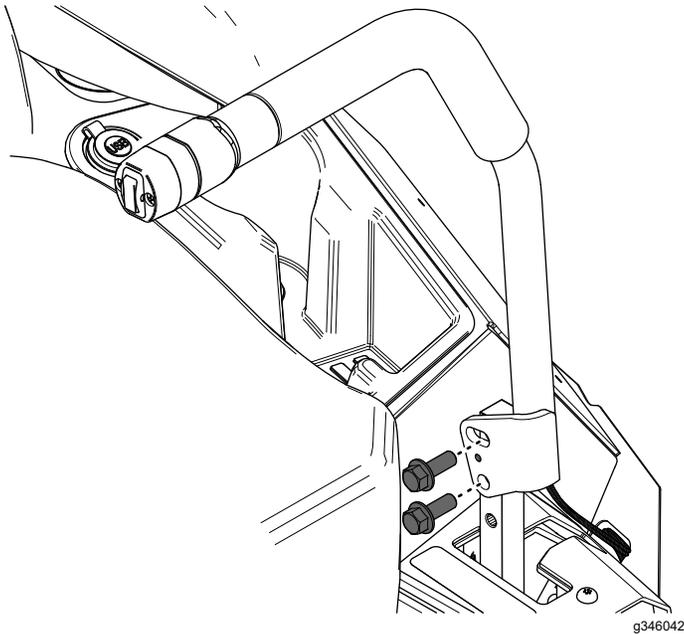


図7

2. 走行コントロールレバーのワイヤハーネスを、左側カバープレートの穴に通す 図8。
3. 左側走行コントロールレバーのノッチに、ワイヤハーネスを固定する 図8。

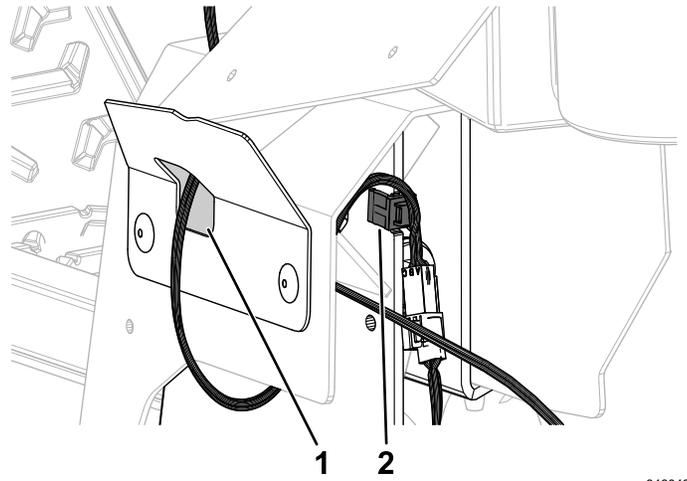


図8

1. 左カバープレートのこの穴にハーネスを通す。
2. このノッチにハーネスを固定する。

6

アクチュエータマウントと後側昇降ハードウェアを取り付ける

この作業に必要なパーツ

1	ピボットピン
1	ロックナット1/2"
1	アクチュエータマウント
2	キャリッジボルト5/16" x 1"
2	ロックナット5/16"

手順

1. ピボットピンを、後側デッキ昇降アームに取り付けるロックナット1/2"を使用して図9のように取り付ける。

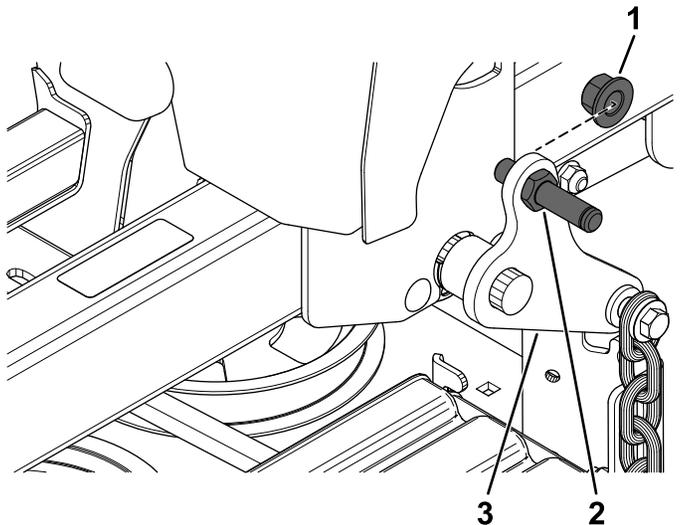
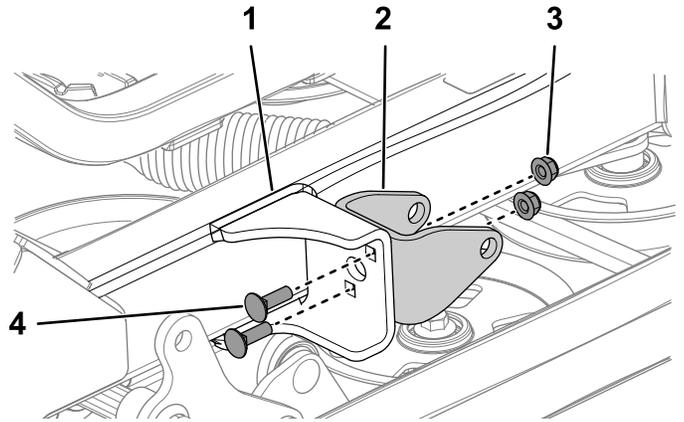


図9

g346401

1. ロックナット1/2"
2. ピボットピン
3. 後部デッキ昇降アーム

2. 左側フレームチューブに、アクチュエータマウントを取り付けるキャリッジボルト5/16 x 1"2本とロックナット5/16"2個で図10のように取り付ける。



g399232

図10

1. 左側フレームチューブ
2. アクチュエータマウント
3. ロックナット5/16"
4. キャリッジボルト(5/16" x 1")

7

ワイヤハーネスを敷設してリレーを取り付ける

この作業に必要なパーツ

1	デッキ昇降ワイヤハーネス
1	押し込みファスナー
2	リレー
1	タブタイルねじ
1	P クランプ Z Master 2000のみ

Z Master 2000

以下の図を参考にして配線してください。

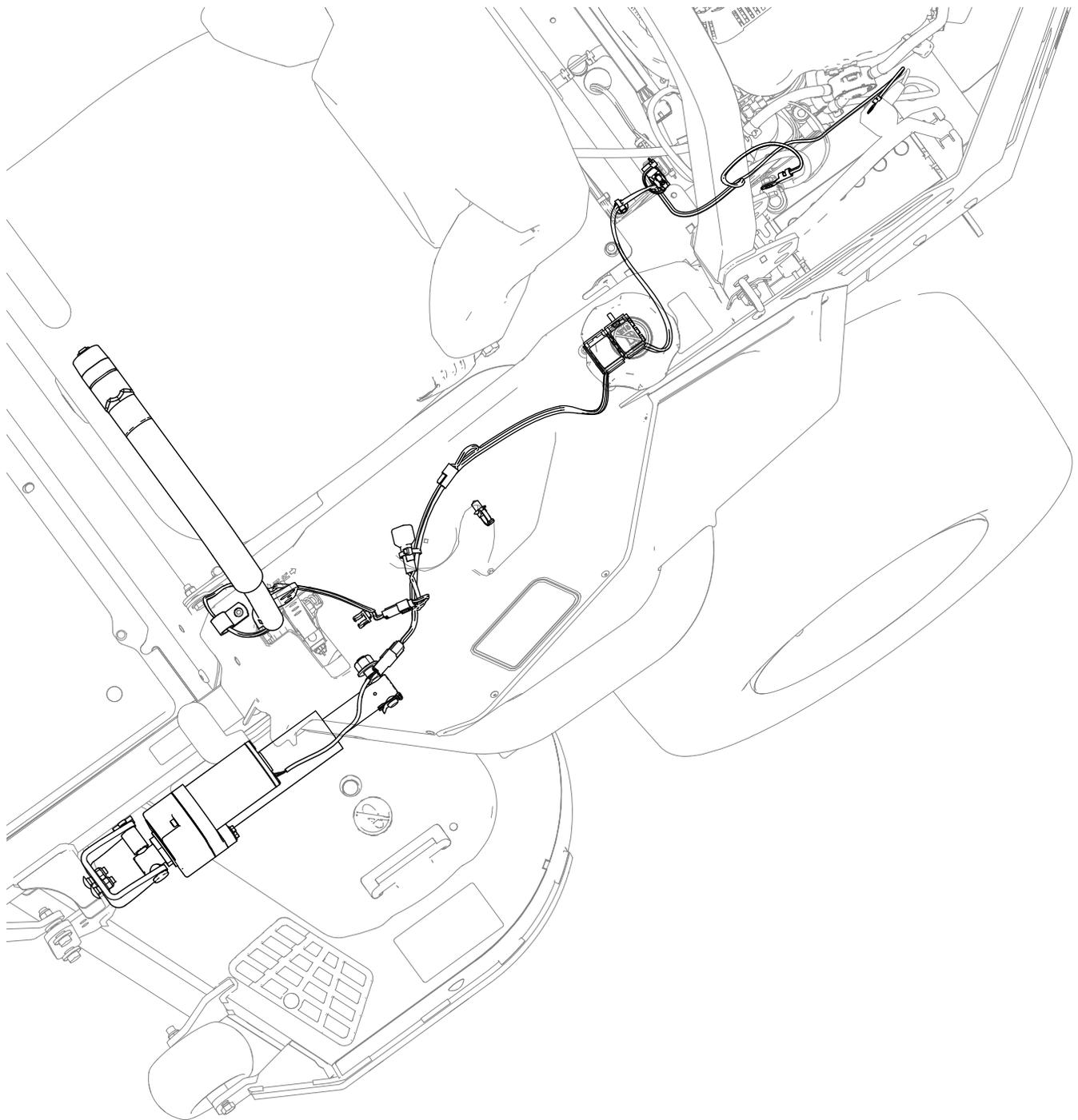
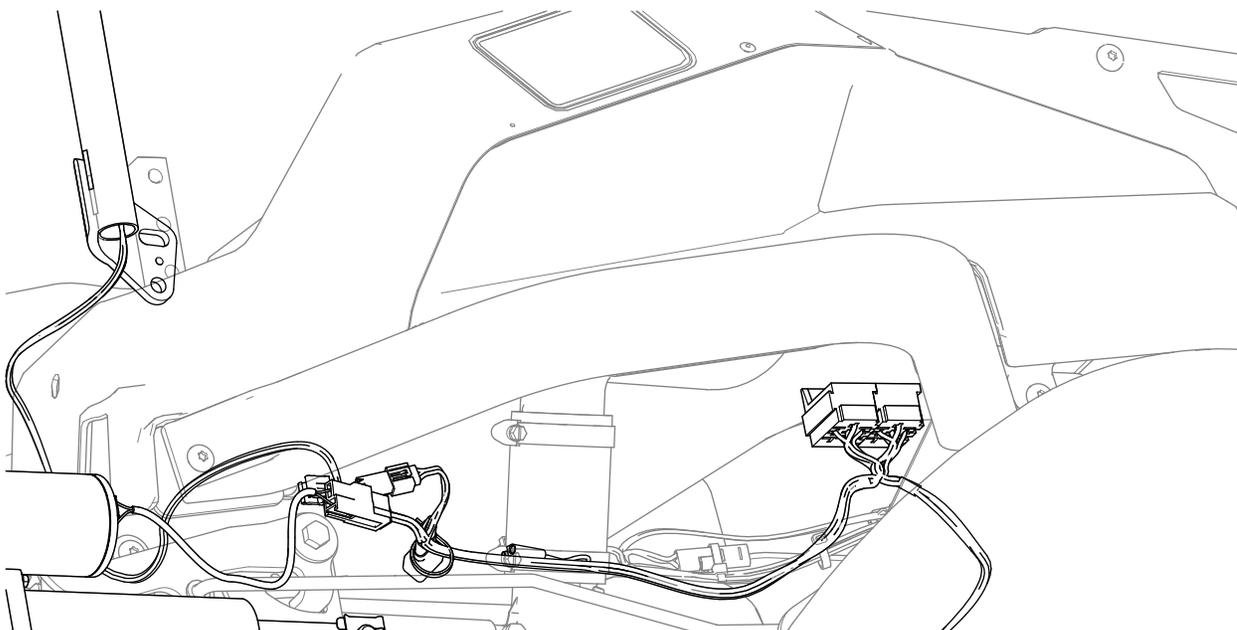


図 11

g453572

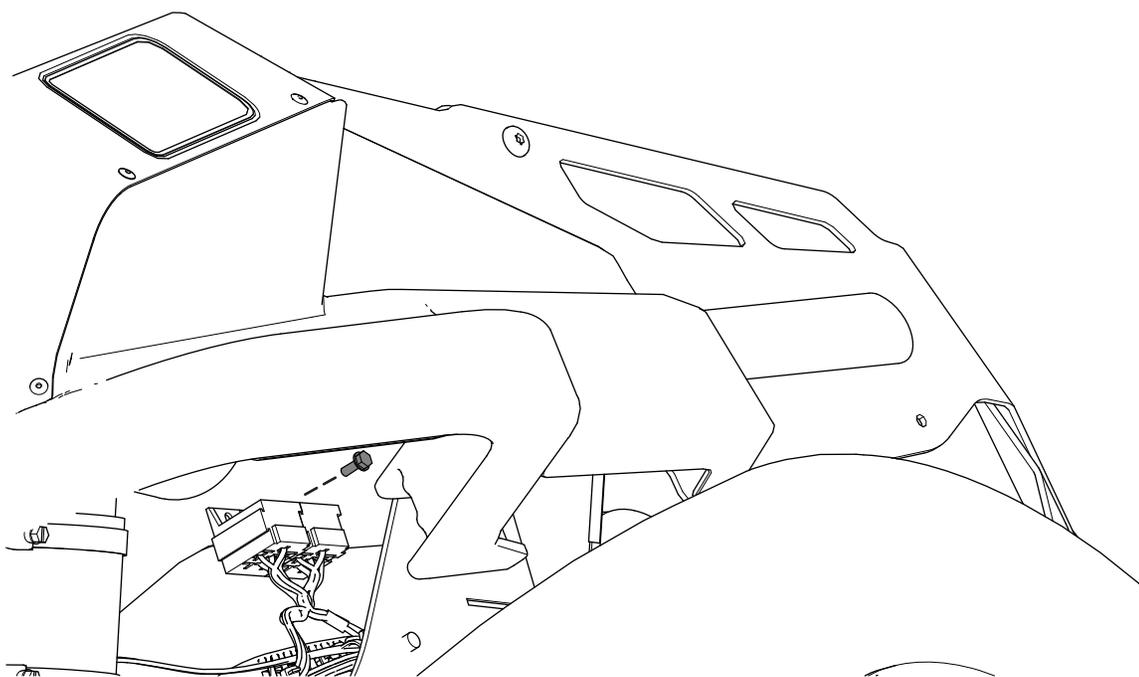
1. ワイヤハーネスをP クランプに通す。
2. 機械の左側に沿ってワイヤハーネスを配線する。



g453593

図 12

3. リレーの近くにある左側ポッドにタップタイトねじでワイヤハーネスを固定する。



g453604

図 13

4. リレー2個を取り付ける。

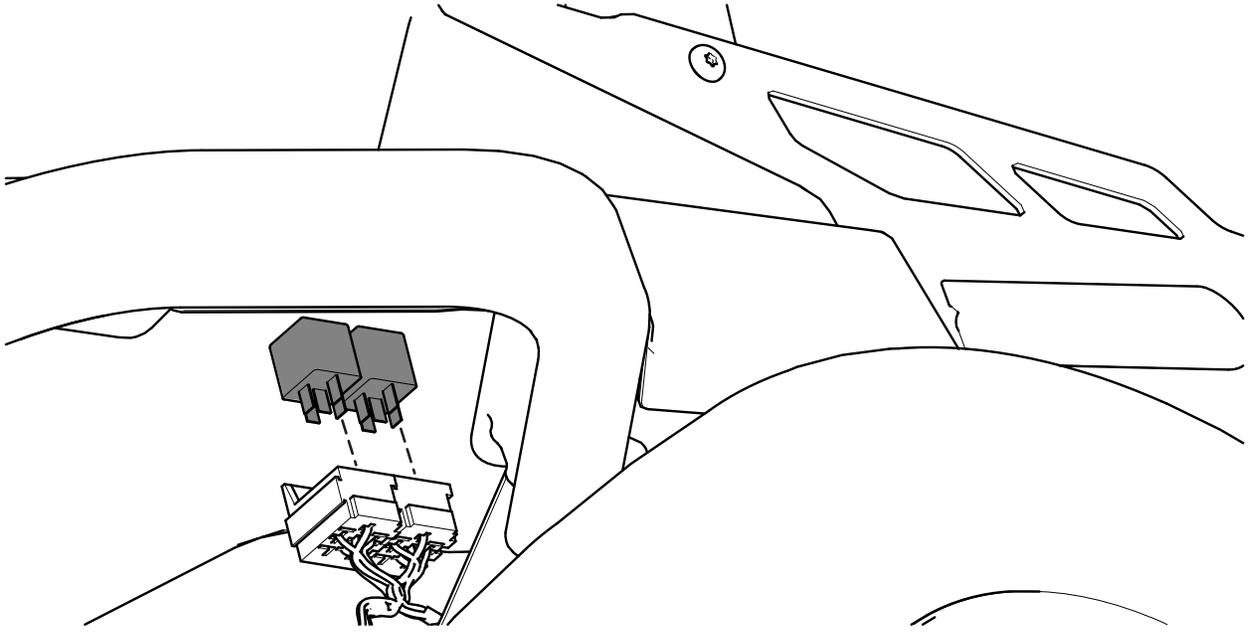


図 14

g453605

5. 左側ポッドのねじを外す。

注 ねじは捨てないこと。

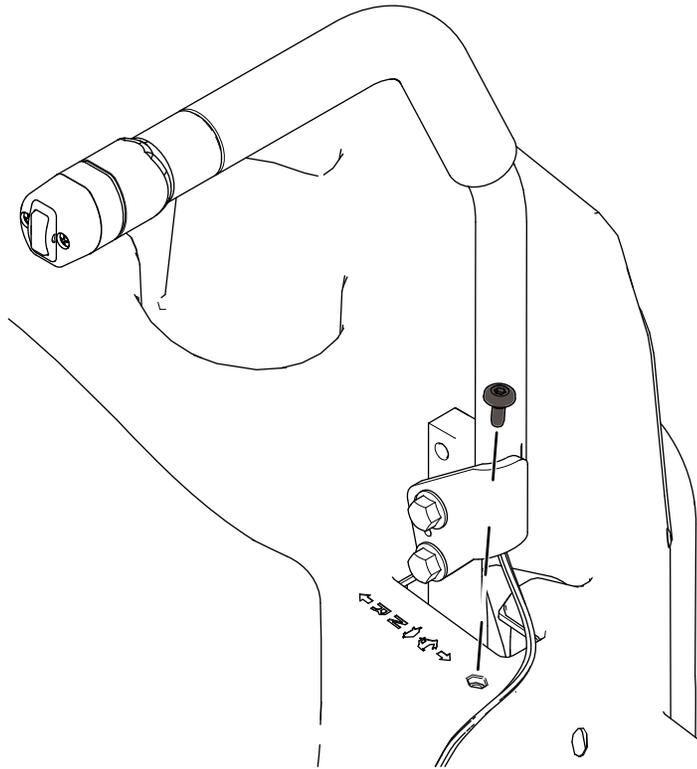


図 15

g453606

6. 先ほど外したねじを使用して、Pクランプを左側ポッドに固定する。

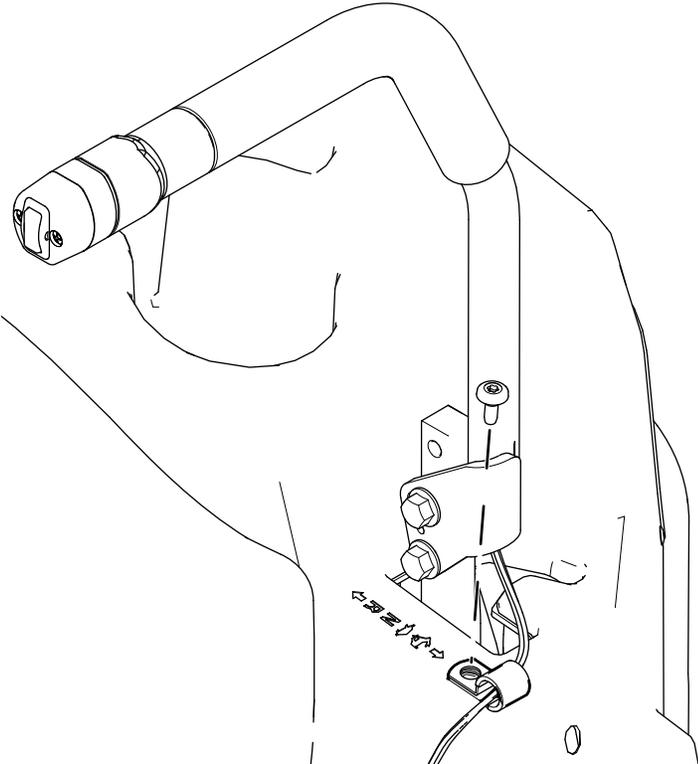


図 16

g453619

Z Master 4000

1. 駐車ブレーキレバー用ブラケットに前側押し込みファスナを取り付ける [図 17](#)。

注 後側押し込みファスナは取り付け済みです。

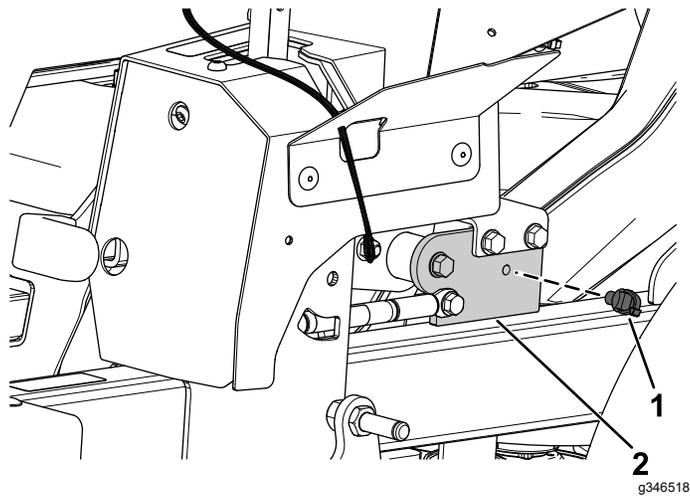


図 17

1. 押し込みファスナー
2. 駐車ブレーキレバー用ブラケット

2. ワイヤハーネス [図 18](#) を、フレームの左側に沿って、ステップ 1 で取り付けした押し込みファスナーを通して配設する。

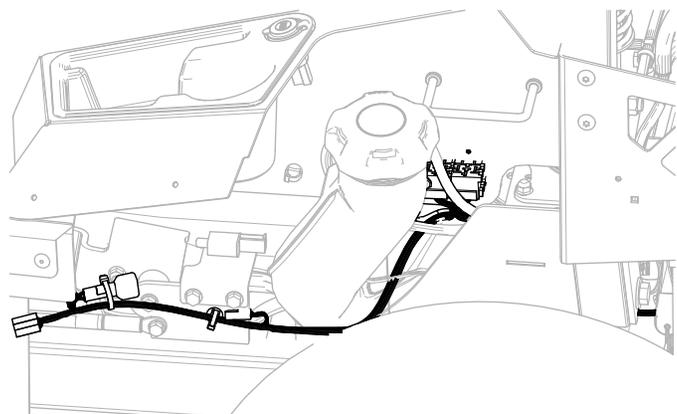


図 18

3. もう一個のオシコミファスナを、後側燃料タンクブラケットに取り付ける [図 19](#)。

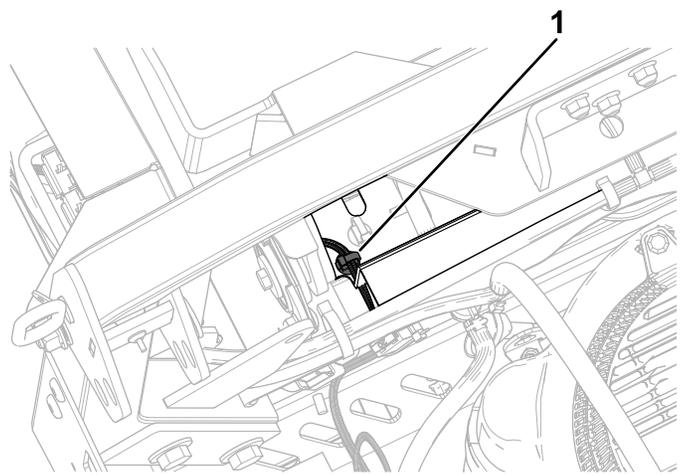


図 19

1. 押し込みファスナー

4. タップタイルねじを使用して、リレーの近くにワイヤハーネスを取り付ける [図 20](#)。

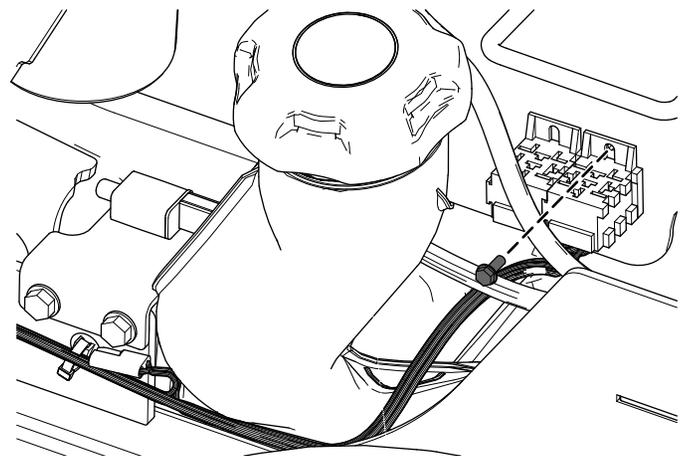


図 20

5. リレー 2 個を取り付ける [図 21](#)。

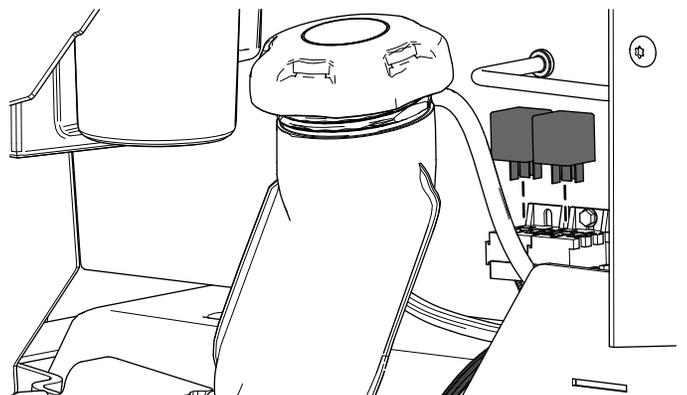


図 21

8

左側ポッドと燃料タンクの キャップを取り付ける

Z Master 4000 のみ

必要なパーツはありません。

手順

1. 燃料タンクのキャップを取る [図 3](#)。
2. 左側ポッドを取り付ける先ほど取り外したショルダ
ねじ4本を使用する [図 4](#)。
3. 燃料タンクにキャップを取り付ける [図 3](#)。

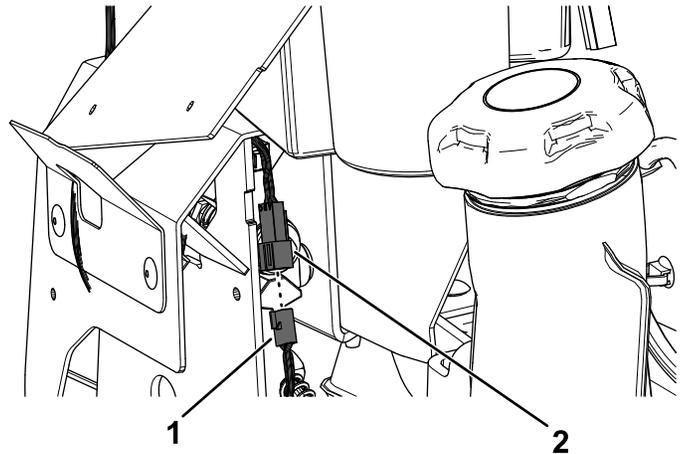
9

ワイヤハーネスを接続する

必要なパーツはありません。

手順

1. キットのワイヤハーネスを取り付けるマシンのワイヤハーネスの CONN-DECK LIFT というラベルのついたコネクタに接続する。
2. キットのワイヤハーネスのコネクタを、新しい左側走行コントロールレバーに接続する [図 22](#)。



g347392

図 22

1. キットのワイヤハーネスの
コネクタ
 2. 新しい左側走行コントロールレバー
-
3. キットのワイヤハーネスをアクチュエータに接続する

4. バッテリーのプラス端子のカバーを外す。
5. プラス端子のナットを外し、キットのワイヤハーネスのプラス端子用リングをボルトに取り付ける [図 23](#)。
6. 先ほど外したナットを取り付けてプラス端子のリングを固定する [図 23](#)。
7. バッテリーのプラス端子にカバーを取り付ける。
8. マイナス端子のナットを外し、キットのワイヤハーネスのマイナス端子用リングをボルトに取り付ける [図 23](#)。
9. 先ほど外したナットを取り付けてマイナス端子のリングを固定する [図 23](#)。

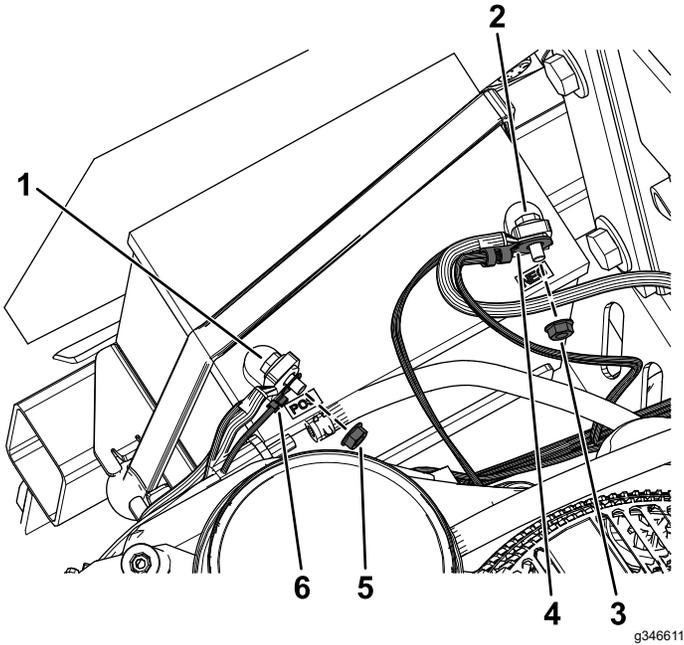


図 23

- | | |
|---------------|--------------------------|
| 1. プラス端子のボルト | 4. キットのワイヤハーネスのマイナス端子リング |
| 2. マイナス端子のボルト | 5. プラス端子のナット |
| 3. マイナス端子のナット | 6. キットのワイヤハーネスのプラス端子リング |

10

アクチュエータを取り付ける

この作業に必要なパーツ

1	アクチュエータ
2	ピンクリップ
1	アルミ製スペーサ
1	クレビスピン

手順

1. ピンクリップを使って、アクチュエータを後部デッキ昇降アームに取り付ける [図 24](#)。

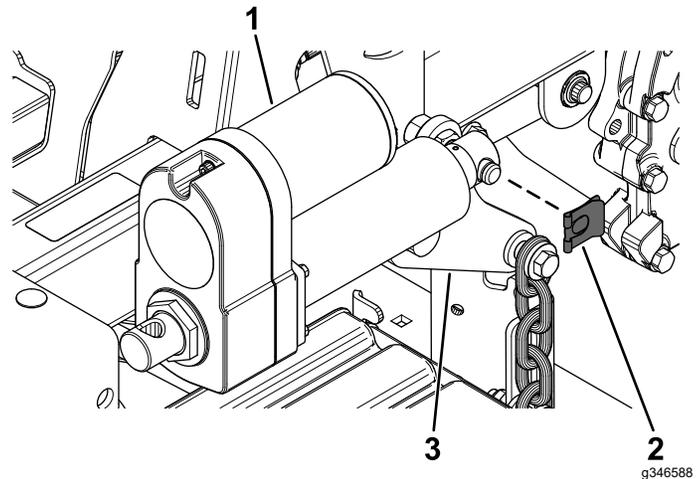


図 24

- | | |
|------------|---------------|
| 1. アクチュエータ | 3. 後部デッキ昇降アーム |
| 2. ピンクリップ | |

2. アクチュエータを上に戻してアクチュエータマウントの穴に合わせる。

穴どうしを**整列させられない**場合には、マシンのエンジンを掛け、走行コントロールレバーについているスイッチを使ってアクチュエータをわずかに上下させて穴を合わせる。

3. クレビスピン、アルミ製スペーサ、ピンクリップを使って、[図 25](#)のようにアクチュエータをマウントに固定する。

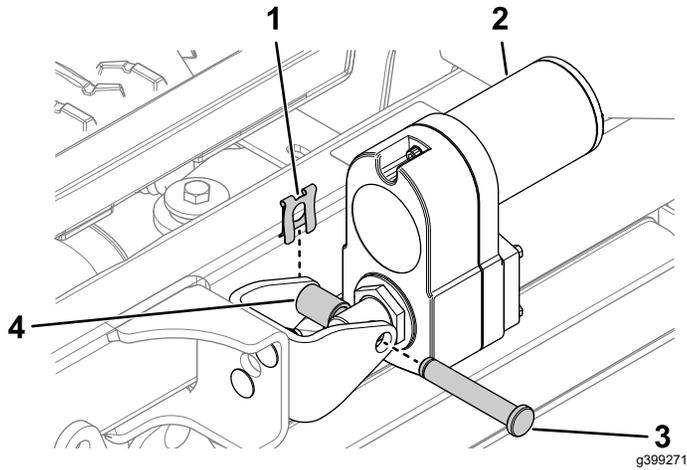


図 25

- | | |
|------------|-------------|
| 1. ピンクリップ | 3. クレビスピン |
| 2. アクチュエータ | 4. アルミ製スペーサ |

11

移動走行ロックを取り外す

必要なパーツはありません。

手順

1. デッキ昇降スイッチでデッキを上昇させる。アクチュエータからカチカチというラチェット音クリック音が聞こえたらそこで止める。
2. マシンのスイッチを切る。
3. ボルト、ワッシャ、移動走行ロックを取り外す [図 26](#)。

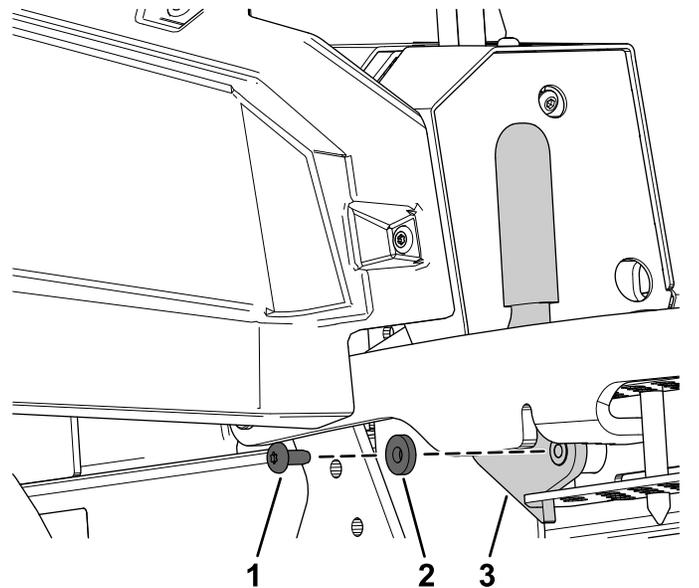


図 26

- | | |
|---------|------------|
| 1. ボルト | 3. 移動走行ロック |
| 2. ワッシャ | |

12

刈り込みデッキの刈高とレーキのチェック

必要なパーツはありません。

手順

オペレーターズマニュアルの「左右の水平調整とブレードの前後傾き調整」の項を参照。

運転操作

刈り込みデッキを移動走行高さにする

1. デッキ上昇スイッチ [図 28](#) でデッキを一番上まで上昇させる。
2. 刈高ピンをブラケットの 127 mm の穴にセットする [図 27](#)。

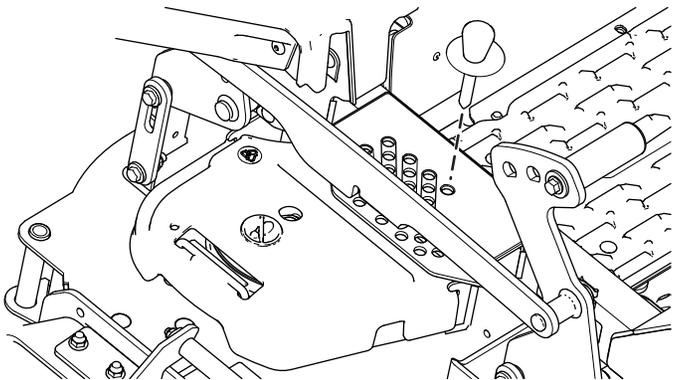


図 27

3. デッキ昇降スイッチを下に押し、刈高リンクが刈高ピンにわずかに接触したところで下降動作を止める。

注 刈高リンクと刈高ピンとの接触が大きすぎると、刈り上がりやデッキの水平維持に悪影響が出てきます。

刈り高の調整

電動デッキ昇降装置搭載機の場合

1. デッキ昇降スイッチを上を押す [図 28](#)。

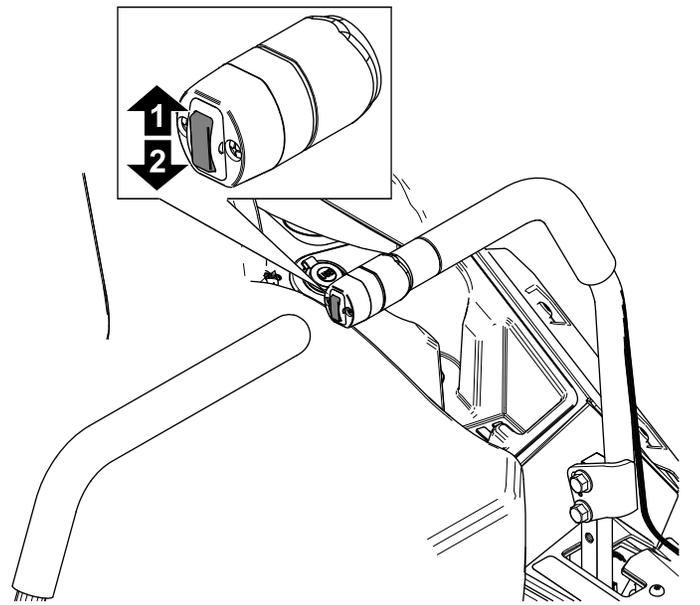


図 28

1. 上に押すとデッキ上昇。
2. 下に押すとデッキ下降。

2. 刈高ブラケットについている穴から、希望する刈高に対応する穴を見つけ、その穴にピンを通す [図 29](#)。
3. デッキ昇降スイッチを下に押し、刈高リンクが刈高ピンにわずかに接触したところで下降動作を止める [図 29](#)。

注 刈高リンクと刈高ピンとの接触が大きすぎると、刈り上がりやデッキの水平維持に悪影響が出てきます。

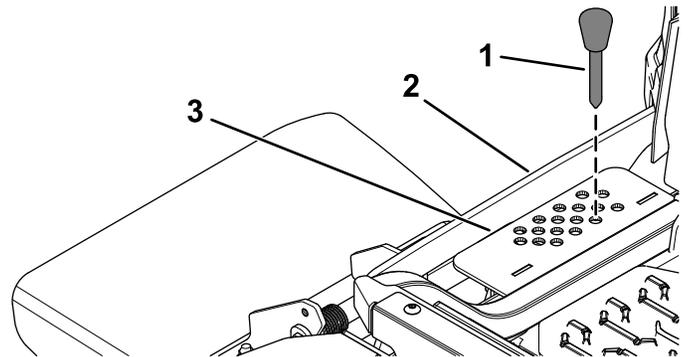


図 29

1. 刈高ピン
2. 刈高リンク
3. 刈高ブラケット



Count on it.