



ชุดประสม Ultra Sonic Boom™

เครื่องฉีดพ่นสารเคมีในสนาม Multi-Pro 5800, 1750 และ WM
และระบบฉีดพ่น Workman® 200 suپ 2013 เป็นต้นไป

หมายเลขรุ่น 41219—หมายเลขซีเรียล 316000001 และขึ้นไป

คำแนะนำในการติดตั้ง

ขอมูลเบื้องต้น

อุปกรณ์ต่อพ่วงช่วยรักษาระยะห่างระหว่างหวดของแขนบมกับพ่นไฟเพื่อกันตลอดเวลาขณะฉีดพ่นสารเคมีในสนามที่ไม่เรียบเสมอกัน และผลมาเพื่อเพิ่มประสิทธิภาพการนำไปใช้งานเชิงพาณิชย์ เหมาะกับงานฉีดพ่นในสนามกอล์ฟ สวนสาธารณะ สนามกีฬา และพ่นเชิงพาณิชย์เป็นหลัก โดยออกแบบมาเพื่อใช้งานรวมกับอุปกรณ์ผลลัพธ์กำหนดเท่านั้น

ผลิตภัณฑ์นี้ได้มาตรฐานตามคำสงยุโรปที่เกี่ยวข้องของทั้งหมด หากต้องการรายละเอียด โปรดดูใบรับรอง (DOI) ของผลิตภัณฑ์

การติดตั้ง

ชิ้นส่วนหลวม

ใช้แผนกมดางเพื่อยืนยันว่าจัดส่งชิ้นส่วนทั้งหมดแล้ว

ขั้นตอน	คำอธิบาย	จำนวน	ใช้
1	ไม่ต้องใช้ชิ้นส่วน	—	เตรียมอุปกรณ์
2	บานพับ แกลบเหล็กงอ (อุปกรณ์ที่ไม่ได้ติดตั้งแขนบมแบบปิดฝาครอบ) แกลบเหล็กงอ (อุปกรณ์ที่ติดตั้งแขนบมแบบปิดฝาครอบ) แกลบเหล็กดานบน สปริงถอด บชชง สลักเกลียว (5/16 x 3-1/4 นิ้ว) แหวนเรียบ นอตล็อก (5/16 นิ้ว)	2 2 2 2 4 8 4 12 4	ประกอบบานพับยึดเซ็นเซอร์
3	ไม่ต้องใช้ชิ้นส่วน	—	ปรับสปริงบานพับของแขนบม
4	ไม่ต้องใช้ชิ้นส่วน	—	เตรียมแขนบม
5	ส่วนชุดควบคุมไฮดรอลิก ขอตอตรงไฮดรอลิก	1 4	เปลี่ยนชุดควบคุมกระบะบอกสับยก
6	แขนรองรับแขนบม ฝาครอบ	2 2	เปลี่ยนแขนรองรับแขนบม



ขั้นตอน	คำอธิบาย	จำนวน	ใช้
7	เซนเซอร์แบบโซนิก	2	ติดตั้งเซนเซอร์แบบโซนิก
	โครงยึด	2	
	ปลั๊กตงโปรแกรม	2	
	ฝาครอบเซนเซอร์	2	
	กระป๋องเซนเซอร์สวนกลาง	2	
	กอลดแรงดัน	2	
	โครงยึดแผงครอบเซนเซอร์	2	
	สายเคเบิลเซนเซอร์ (4 ม.)	2	
	นอตตัวใหญ่	4	
	สลักเกลียวรูปตัว U	6	
	นอตเล็ก (1/4 นิ้ว)	8	
	สลักเกลียว (5/16 x 3/4 นิ้ว)	8	
	สลักเกลียว (5/16 x 1 1/4 นิ้ว)	4	
	นอตเล็ก (5/16 นิ้ว)	12	
	สายรัด	12	
8	ไม่ต้องใช้ชิ้นส่วน	—	ต่อชุดสายไฟฟ้าชุดควบคุมการยกแบบ
9	ส่วนควบคุมระบบไฟฟ้า	1	ติดตั้งส่วนควบคุมระบบไฟฟ้า
	สลักเกลียว (1/4 x 1 1/8 นิ้ว) นอตเล็ก (1/4 นิ้ว)	4 4	
10	สวิตช์กระดก (ไฟสว่าง)	1	การติดตั้งส่วนควบคุม
	สายรัด	12	
11	ไม่ต้องใช้ชิ้นส่วน	—	ต่อสวิตช์ยกแบบเขากบชุดสายไฟแบบโม- ซัน
12	ไม่ต้องใช้ชิ้นส่วน	—	ติดตั้งชุดปรับระดับแบบมอลตราโซนิกในชั้น ตอนสุดท้าย
13	ไม่ต้องใช้ชิ้นส่วน	—	ปรับเทียบแบบโซนิก

สำคัญ: หากต้องการติดตั้งอุปกรณ์ คุณต้องขอและติดตั้งชุดเสริมแบบมอลตราโซนิกแยกด้วย
ส่งชุดเสริมแบบมอลตราโซนิกต่อไปนมาใช้งานรวมกับอุปกรณ์ของคุณ :

Multi Pro 1750—ชุดเสริม หมายเลขไอแอล 130-8227

Multi Pro 5800—ชุดเสริม หมายเลขไอแอล 130-8229

Multi Pro WM—ชุดเสริม หมายเลขไอแอล 133-2808

หมายเหตุ: ถาดนชายและขาของรถจากตำแหน่งปกติในการควบคุมรถ

1

การเตรียมอุปกรณ์

ไม่ต้องใช้ชิ้นส่วน

ขั้นตอน

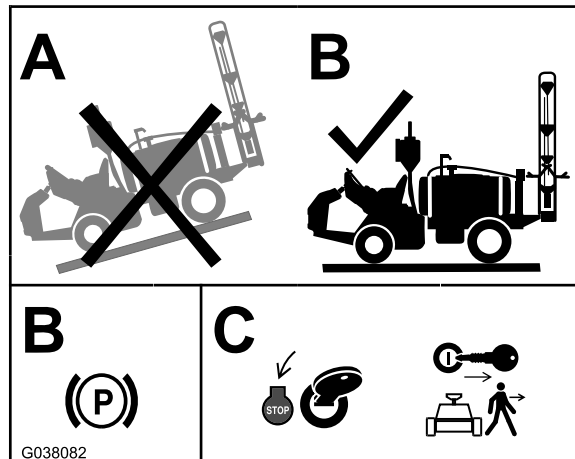
- ทำความสะอาดภายนอกของอุปกรณ์และเครื่องจัดพ่นสารเคมี โปรดดู *คู่มือผู้ใช้* ของอุปกรณ์
- เคลื่อนย้ายอุปกรณ์ไปยังพ่นสาร ดับเครื่องยนต์ ดึงเบรกมือ และดึงกุญแจออก

⚠ ขอบระวัง

หากคนเสียบปลั๊กแฉงไว

อาจคนสตาารทเครองยนตโดยไมตางใจและทำไหคนหรอคนทอยรอบขางบาดเจบได

ดงกญแจออกจากสวตขสตาารทกอนตตตงขดเครองมอ



สป 1

g038082

3. ถอดสายไฟแบตเตอรี่ขวลบออกจากแบตเตอรี่ โปรดดคมอไฟไซของอปกรณ

2

การประกอบบานพบยดเซนเซอร์

ขณสวณทตองใชสำหรับขณตอน:

2	บานพบ
2	แถบเหลกจอ (อปกรณทไมตตตงขณขณมแบบปดฝาคอรบ)
2	แถบเหลกจอ (อปกรณทตตตงขณขณมแบบปดฝาคอรบ)
2	แถบเหลกดานบน
4	สปรงจอต
8	บขชง
4	สลกเกลยว (5/16 x 3-1/4 นว)
12	แหวนเรยบ
4	นอตลอก (5/16 นว)

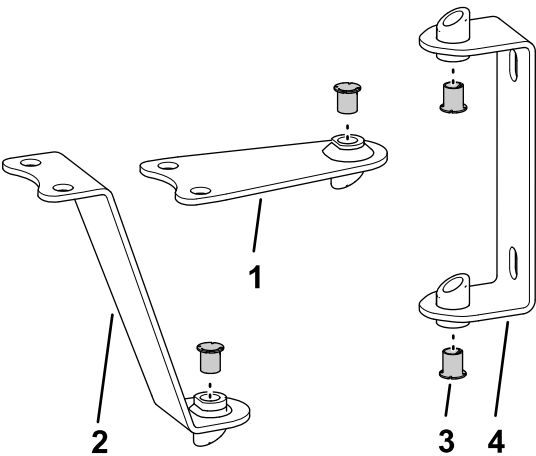
ขณตอน

หมายเหตุ: การประกอบอปกรณยดเซนเซอร์นตองดวาทดตตตงขดขณขณมแบบปดฝาคอรบ (สน 41602) หรือไม

- แยกบานพบและแถบเหลกจอกมาดงแสดงใน [สป 2](#) (สำหรับขณขณมแบบไมปดฝาคอรบ) หรือ [สป 3](#) (สำหรับขณขณมแบบปดฝาคอรบ)

หมายเหตุ: ในขดจะประกอบดวยแถบเหลกจอ 2 ขณ จํานวน 2 ขด ขดหนงใชสำหรับขณขณมแบบไมปดฝาคอรบ สวณอกขดหนงใชสำหรับขณขณมแบบปดฝาคอรบ ดงนน จะมแถบเหลกจอ 2 ขณ จํานวน 1 ขด (สำหรับขณขณมแบบปดฝาคอรบหรือขณขณมแบบไมปดฝาคอรบ) ทคณไมตตตงขณนออปกรณ

หมายเหตุ: แล่เหล็กดานบนสำหรับแขนแบบไมปดฝาคกรอบนำมาใช้เป็นแล่เหล็กดานล่างของแขนแบบไมปดฝาคกรอบได้

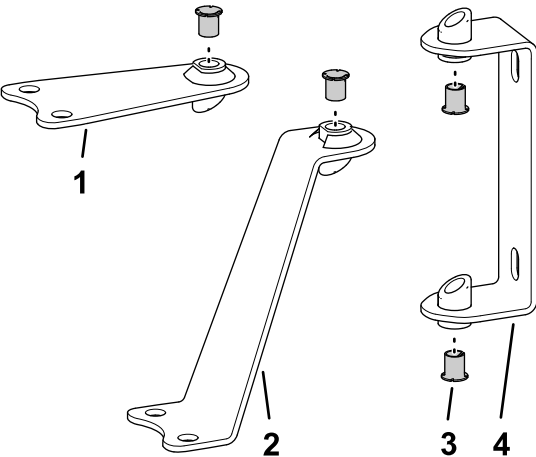


g332525

สJ 2

เครื่องพ่นสารเคมีใช้แขนแบบไมปดฝาคกรอบ

- | | |
|-------------------|--------------|
| 1. แล่เหล็กดานบน | 3. บชชง (8) |
| 2. แล่เหล็กงอ (2) | 4. บานพบ (2) |



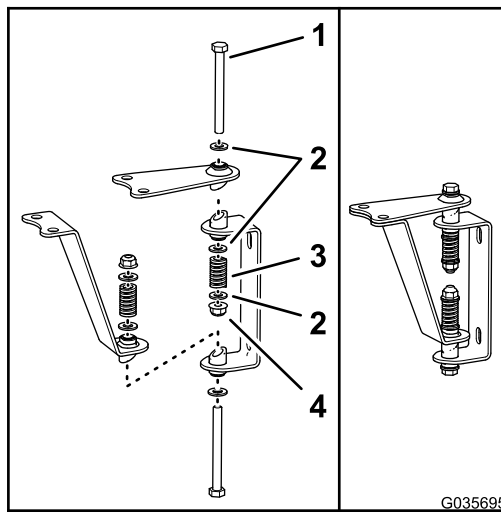
g332524

สJ 3

เครื่องพ่นสารเคมีใช้แขนแบบไมปดฝาคกรอบ

- | | |
|--------------------|--------------|
| 1. แล่เหล็กดานล่าง | 3. บชชง (8) |
| 2. แล่เหล็กงอ (2) | 4. บานพบ (2) |

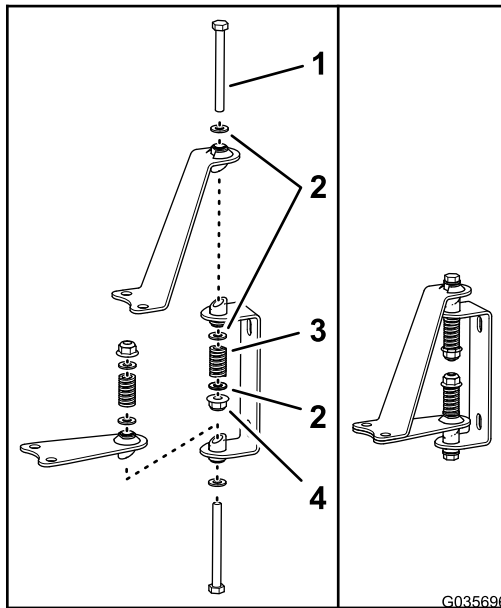
2. สอดบชชงเข้าไปในทอขนาดเลกบนบานพบและแล่เหล็ก ดังแสดงใน [สJ 2](#) หรือ [สJ 3](#)
3. สวมแหวนเรยบบนสลกเกลยวแต่ละอน ทง 2 อน (5/16 x 3 1/4 นว)
4. สอดสลกเกลยวฟานทอบนบานพบทตตงเรยบรอยแลว บานพบ และแล่เหล็ก ดังแสดงใน [สJ 4](#) หรือ [สJ 5](#)



สพ 4

วธปรกอบสำหรัขนบมแบบมปดฝำครอบ

- | | |
|-------------------------------|---------------------|
| 1. สลกเกลยว (5/16 x 3-1/4 นว) | 3. สปรง |
| 2. แหวนเรยบ | 4. นอตลอก (5/16 นว) |



สพ 5

วธปรกอบสำหรัขนบมแบบปดฝำครอบ

- | | |
|-------------------------------|---------------------|
| 1. สลกเกลยว (5/16 x 3-1/4 นว) | 3. สปรง |
| 2. แหวนเรยบ | 4. นอตลอก (5/16 นว) |

5. สวมแหวนเรยบบนปลำยสลกเกลยวแต่ละอน (สพ 4 หรือ สพ 5)
6. สวมสปรงเขำกบปลำยสลกเกลยวแต่ละอน (สพ 4 หรือ สพ 5)
7. ใส่แหวนเรยบและนอตลอกเขำกบปลำยสลกเกลยวแต่ละอน (สพ 4 หรือ สพ 5) แลวขนอตลอกจนกระทั่งสปรงแน

หมำยเหตุ: บำนพบจะตองมเำนจนเกนไป จนทำเหำเซอรหมนอยำงอสรบมบำนพบมไต่

3

การปรับสปริงบานพับของแขนบม

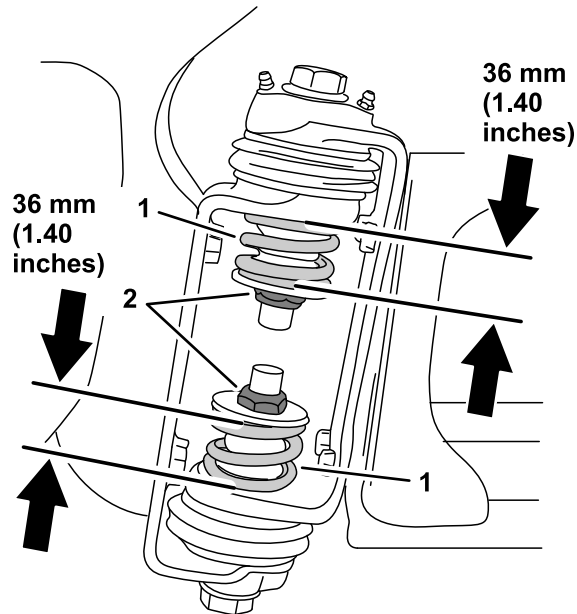
ไม่ต้องใช้ชิ้นส่วน

ขั้นตอน

สำคัญ: การใช้งานระบบลดพ่นโดยทสปริงของแขนบมมแรงอดโมลกต้องอาจทำให้ชุดแขนบมเสียหายได้ ดังนั้นโปรดตรวจสอบความสูงของสปริง และใช้นอตสวมทบอดสปริงจนได้ความสูง 36 มม. (1.40 นิ้ว) ถ้าจำเป็น

หาความช่วยเหลือหรือใช้อุปกรณ์ช่วยยกแขนบมไว้ ขณะปรับความสูงของสปริงบนบานพับแขนบม

1. ยึดแขนบมด้านนอกให้อยู่ในตำแหน่งลดพ่น (แนวนอน)
2. หนุนแขนบมขณะปรับความสูงของสปริง
3. ทิศทางยึดแกนหมอนและบานพับของแขนบมด้านนอก ให้ปรับนอตสวมทบอดสปริงตามขนาดความสูงของสปริงได้ 36 มม. (1.40 นิ้ว)
4. ปรับนอตสวมทบอดสปริงตามขนาดความสูงของสปริงได้ 36 มม. (1.40 นิ้ว)
5. ทำซ้ำขั้นตอนที่ 3 และ 4 สำหรับสปริงด้านบนและด้านล่างของแขนบมด้านนอกออกข้างหนึ่ง
6. วัดแรงอดของสปริงด้านบนและด้านล่างทบานพับแขนบมในขณะที่ทแขนบมอยู่ในตำแหน่งกางออก (SU 6)
 - A. ่อนสปริงทกทวขนาดความสูงของสปริงได้ 36 มม. (1.40 นิ้ว)
 - B. ใช้นอตสวมทบอดสปริงทกทวขนาดความสูงของสปริงได้มากกว่า 36 มม. (1.40 นิ้ว)



su 6

1. สปริงแขนบม

2. นอตสวมทบ

g227818

4

การปรับแขนบม

ไม่ต้องใช้ชิ้นส่วน

ขั้นตอน

หมายเหตุ: คุณต้องใช้ไขลอกโม 2 ชน ทสลงประมาณ 10 ซม. (4 นิ้ว) สำหรับขั้นตอน

แขนบมถูกดึงออกมาจากโรงงานให้เลื้อยลงมาได้ไม่เกินตำแหน่งแนวนอน

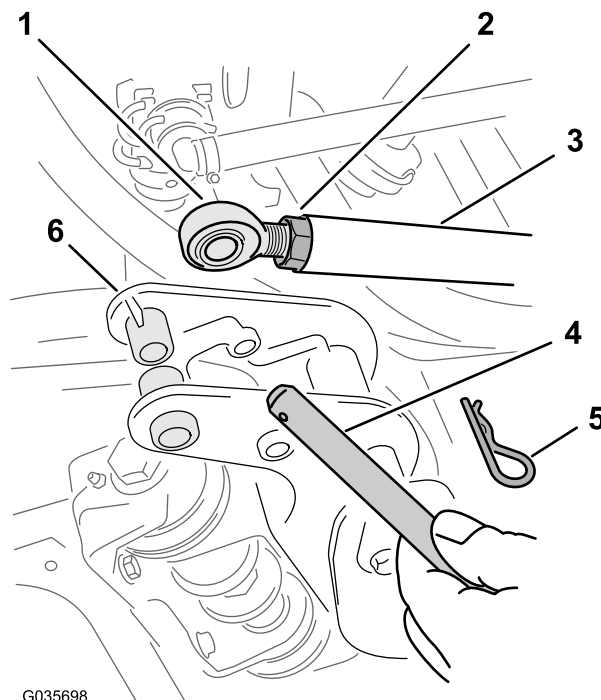
หากต้องการให้ชุดแขนบมอลตราโซนกรกษาระยะห่างระหว่างหัวดกบพนให้เท่ากันตลอดเวลาเมื่อเนนลาดต่ำกว่าระดับของอุปกรณ์

คุณต้องปรับระบบรองรับแขนบมให้แขนบมสามารถเลื้อยลงมาต่ำกว่าตำแหน่งแนวนอน

เพื่อให้ระยะห่างระหว่างหัวดกบพนยังคงเท่าเดิม

1. ยกแขนบมขึ้นมาและพักแขนบมในรางเคลื่อนย้าย
2. ทัดโครงยึดแกนหมนของส่วนแขนบมด้านนอก ให้ถอดป็นตัวอาร์ทอยดปลายกานกระบอกลบยยกเขากบโครงยึดแกนหมน (su 7)

หมายเหตุ: เกลยวเปลอยบนปลายกานกระบอกลบจะต้องมียาวกว่า 16 มม. (5/8 นิ้ว) เพอปองกนไม่ให้เกลยวคลายออก และกานหลุดออกมา



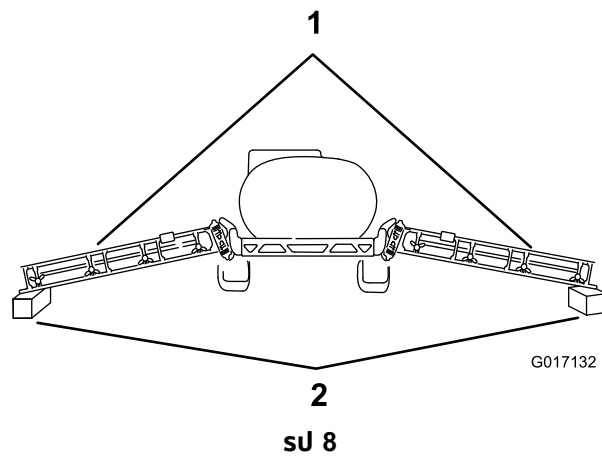
G035698

su 7

g035698

- | | |
|---|-------------------------------------|
| 1. ปลายกาน—เกลยวเปลอยตองยาวไมเกิน 16 มม. (5/8 นิ้ว) | 4. หมดเคลวส |
| 2. นอตสวมทบ | 5. ปนตัวอาร์ |
| 3. กระบอกลบยยก | 6. โครงยึดแกนหมน (ส่วนแขนบมด้านนอก) |

3. ลดระดับส่วนแขนบมด้านนอกด้วยความระมัดระวังลงบนขงบลอกโมทมความสลงประมาณ 10 ซม. (4 นิ้ว) ดังแสดงใน su 8



g017132

1. แผนภูมิภายนอก

2. บล็อกโม—สง 10 ซม. (4 นว)

4. สตาร์ทอปกรณและยดกระบอกสบบยกออกจนสด
5. คลายนอตสวบทกปลายกานของกระบอกสบบยกแต่ละอน (SU 7)
6. ปรบปลายกานของกระบอกสบบยกจนกระทั่งรบบนปลายกานตรงกบบนโครงยดแกนหมนของสวณเชนบม (SU 7)
7. ทโครงยดแกนหมนแต่ละดาน ไหยดปลายกานเขากบโครงยดดวยหมดเคลวสทคณถอดออกมาในชนตอนท 2
8. ยดปนเสยบถางเขากบโครงยดแกนหมนโดยใชปนตวอาร (SU 7) ทคณถอดออกมาในชนตอนท 2
9. ชนนอตสวบทกบบนกานกระบอกสบบยกแต่ละอนจนกระทั่งแนบสนท (SU 7)

5

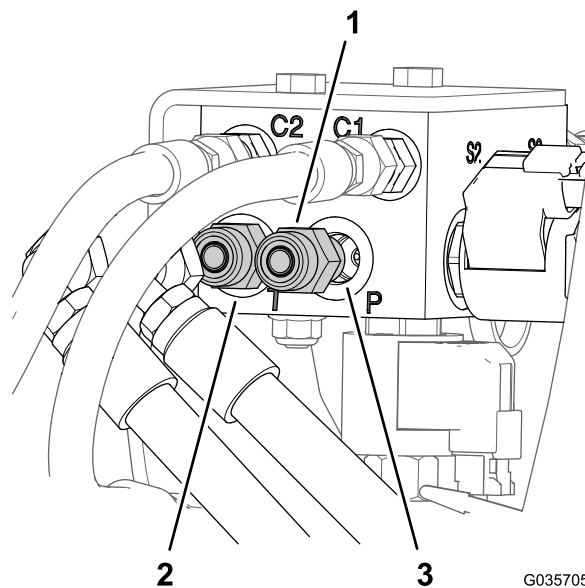
การเปลี่ยนชุดควบคุมกระบอกสบบยก

ชนสวทตองใชสำหรับชนตอนน:

1	สวณชุดควบคุมไฮดรอลค
4	ขอตอตรงไฮดรอลค

การประกอบชุดควบคุมการยกกระบอกสบบ

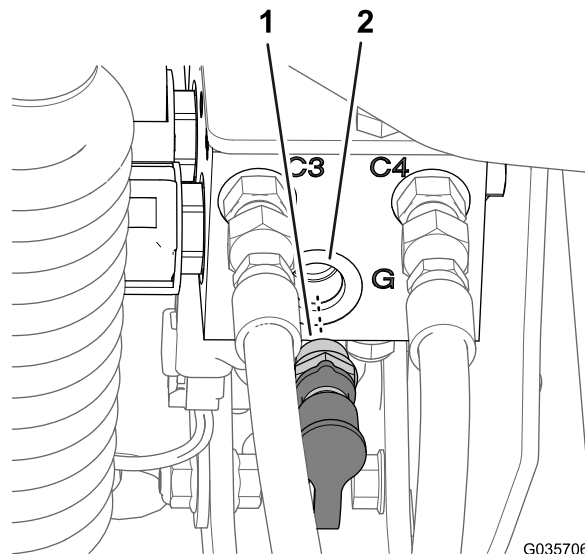
1. ทดานหลงของเครองพนสารเคม ไหตดปายทอของชอง P และชอง T ของชุดควบคุมกระบอกสบบยก (SU 9)



su 9

1. ช่อง T (ชุดควบคุมกระบอกสูบยก)
2. ช่อง P (ชุดควบคุมกระบอกสูบยก)
3. ขอตอตรงไฮดรอลิก (3/8 นิ้ว)

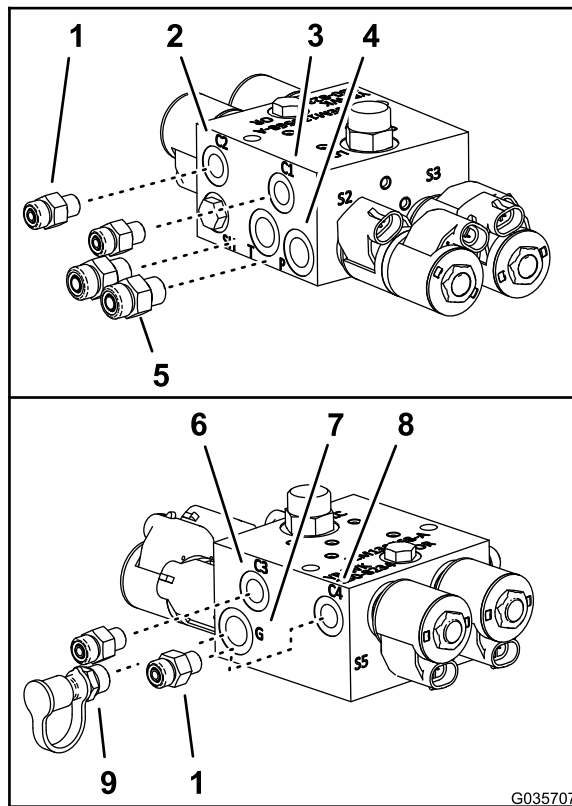
2. ถอดท่อออกจากขอตอตรงไฮดรอลิกของ P และช่อง T ของชุดควบคุมกระบอกสูบยก (su 9)
3. ถอดขอตอตรงไฮดรอลิกออกจากช่อง P และช่อง T ของชุดควบคุมกระบอกสูบยกก่อนเก่า (su 9)
4. ถอดขอตอวนจอยและฟลิปดออกจากช่อง G ของชุดควบคุมกระบอกสูบยกก่อนเก่า (su 10)



su 10

1. ขอตอวนจอยและฟลิปด
2. ช่อง G (ชุดควบคุมกระบอกสูบยก)

5. ทดชุดควบคุมกระบอกสูบยก ใหม่ประกอบขอตอตรงไฮดรอลิก (su 11) ทดจนถอดออกมาในขั้นตอนที่ 3 เขากบช่อง P และ T



G035707

g035707

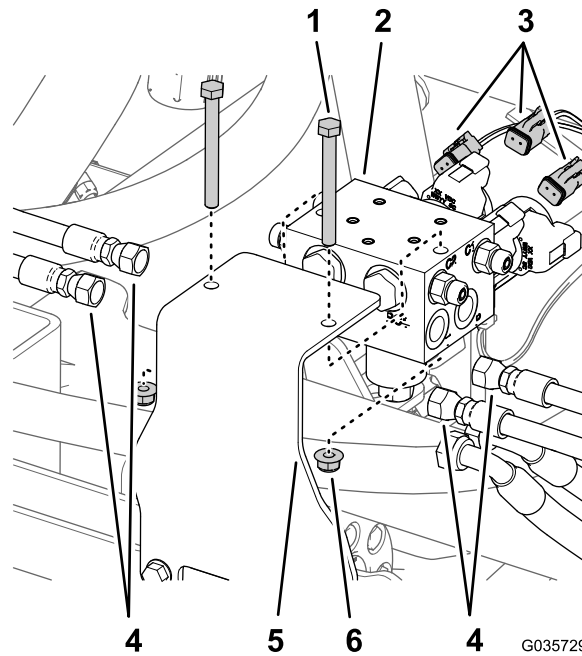
สJ 11

- | | |
|------------------------------------|------------------------------------|
| 1. ขอตอตตรงไฮดรอลิก (1/2 นิ้ว) | 6. ช่อง C3 (ชุดควบคุมกระบอกลูกสูบ) |
| 2. ช่อง C1 (ชุดควบคุมกระบอกลูกสูบ) | 7. ช่อง G (ชุดควบคุมกระบอกลูกสูบ) |
| 3. ช่อง C2 (ชุดควบคุมกระบอกลูกสูบ) | 8. ช่อง C4 (ชุดควบคุมกระบอกลูกสูบ) |
| 4. ช่อง P (ชุดควบคุมกระบอกลูกสูบ) | 9. ขอตอวนจอยและฝาปิด |
| 5. ขอตอตตรงไฮดรอลิก (3/8 นิ้ว) | |

-
6. ประกอบขอตอตตรงไฮดรอลิก 4 อันจากชุดปรับระดับแบบมอลตราโซนิกเข้ากับช่อง C1, C2, C3 และ C4 เข้ากับชุดควบคุมกระบอกลูกสูบก่อนใหม่ (สJ 11)
 7. ประกอบขอตอวนจอยและฝาปิดสอดออกมาในขั้นตอนที่ 4 เข้ากับช่อง G ของชุดควบคุมกระบอกลูกสูบก่อนใหม่ (สJ 11)

การเปลี่ยนชุดควบคุมการยกกระบอกลบ

1. ถอดฟลักซ์ออกจากชุดควบคุมกระบอกลบยก ถามฟลักซ์ออก
2. ตัดสายทองแดงที่ต่อเข้ากับชุดควบคุมกระบอกลบยก (ช่อง C1, C2, C3 และ C4) จากนั้นถอดออกจากชุดควบคุมกระบอกลบยก (su 12)



su 12

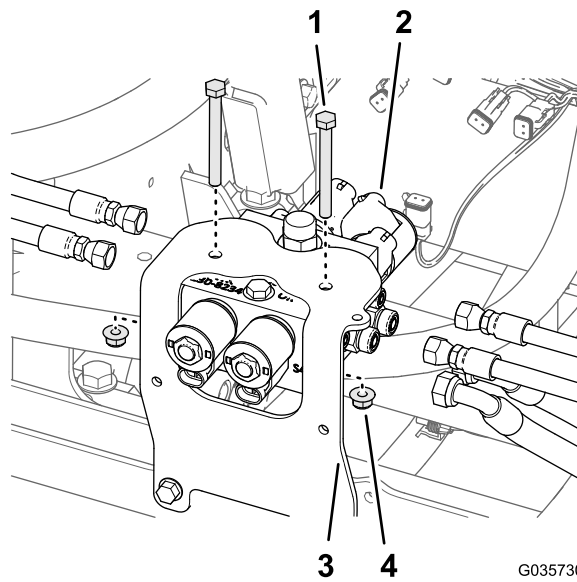
- | | |
|------------------------------------|------------------|
| 1. สลักเกลียว | 4. ท่อกระบอกลบยก |
| 2. ชุดควบคุมกระบอกลบยก | 5. โครงยึด |
| 3. ขั้วต่อสายไฟ (ชุดสายไฟด้านหลัง) | 6. นอตล็อก |

g035729

3. ถอดขั้วต่อสายไฟด้านหลังออกจากโซเลนอยด์ของชุดควบคุมกระบอกลบยก (su 12)
4. ถอดชุดควบคุมกระบอกลบยกออกจากโครงยึดโดยการถอดสลักเกลียว 2 ตัว และนอตล็อก 2 ตัวออกมา (su 12)

หมายเหตุ: เก็บสลักเกลียว 2 ตัว และนอตล็อก 2 ตัวเอาไว้ก่อน

5. เปลี่ยนโครงยึดชุดควบคุมกระบอกลบ ไปرددคำแนะนำการติดตั้งชุดเสริมแบบมอลตราโซนิก
 - **su Multi Pro 1750**—ชุดเสริม หมายเลขอะไหล่ 130-8227
 - **su Multi Pro 5800**—ชุดเสริม หมายเลขอะไหล่ 130-8229
 - **su Multi Pro WM**—ชุดเสริม หมายเลขอะไหล่ 133-2808
6. ติดตั้งชุดควบคุมกระบอกลบชุดใหม่บนโครงยึด โดยใช้สลักเกลียว 2 ตัวและนอตล็อก 2 ตัวที่ถอดออกมาในขั้นตอนที่ 4



su 13

G035730

g035730

1. สลักเกลียว
 2. ชดควบคุมกระบอกสูบยก
 3. โคร่งยึด (ชุดเสริมแขนบอลตราโซนิก)
 4. นอตล็อค
-
7. ต่อกองทงหมดเขากบขอต่อของชดควบคุมกระบอกสูบตามขั้นตอนต่อไป
 - ท่อของถังไฮดรอลิก (3/8 นิ้ว) ท่อมาจากตัวกรองขากลับต่อเข้ากับช่อง “T”
 - ท่อแรงดัน (3/8 นิ้ว) ต่อเข้ากับช่อง “P”
 - ท่อ (1/4 นิ้ว) ท่อมาจากช่องขยายของกระบอกสูบยกแขนบนต่อเข้ากับช่อง C1 และ C3 บนชดควบคุมกระบอกสูบยก
 - ท่อ (1/4 นิ้ว) ท่อมาจากช่องหัวกลับของกระบอกสูบยกแขนบนต่อเข้ากับช่อง C2 และ C4 บนชดควบคุมกระบอกสูบยก

สำคัญ: ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเชื่อมต่อท่อกองทงหมดถูกต้อง

8. โลหะภายในระบบไฮดรอลิก โปรดดู *คู่มือผู้ใช้*

หมายเหตุ: คุณต้องต่อสายไฟจากชุดแขนบอลตราโซนิกเข้ากับขั้วเสียบของชดควบคุมกระบอกสูบยกใน [8 การต่อสายไฟชุดควบคุมการยกแขนบน \(หน้า 21\)](#)

6

การเปลี่ยนแขนรองรับแขนบน

ขั้นตอนที่ต้องใช้สำหรับขั้นตอน:

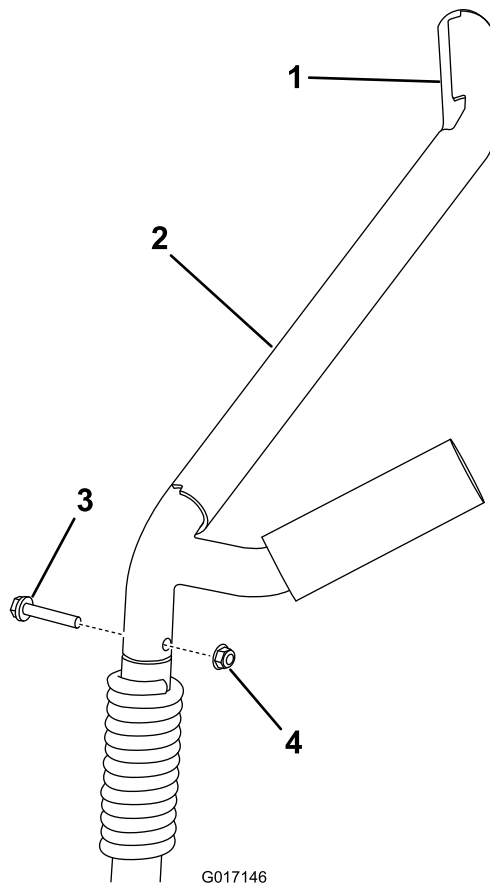
2	แขนรองรับแขนบน
2	ฝาครอบ

ขั้นตอน

แขนรองรับแขนบนใหม่ช่วยให้คุณสามารถพบแขนบนบนโดยที่แขนบนแต่ละด้านไม่สัมผัสกัน ป้องกันไม่ให้เซ็นเซอร์ยกบนแขนบนเสียหาย

1. ถอดแขนรองรับแขนบนทาง 2 อื่นออก โดยถอดสลักเกลียวและนอตออก ([su 14](#))

หมายเหตุ: เก็บสลักเกลียวและนอตเอาไว้ก่อน เพื่อใช้ติดตั้งแขนรองรับแขนบนใหม่



G017146

SU 14

g017146

- | | |
|-----------------------|-------------------|
| 1. ฟาครอบ (2) | 3. สลักเกลียว (2) |
| 2. แขนรองรับแบบบม (2) | 4. นอต (2) |

2. ตัดแต่งแขนรองรับแบบบมใหม่ทีละอัน โดยยึดด้วยสลักเกลียวและนอตที่ถอดออกมาก่อนหน้านี้

7

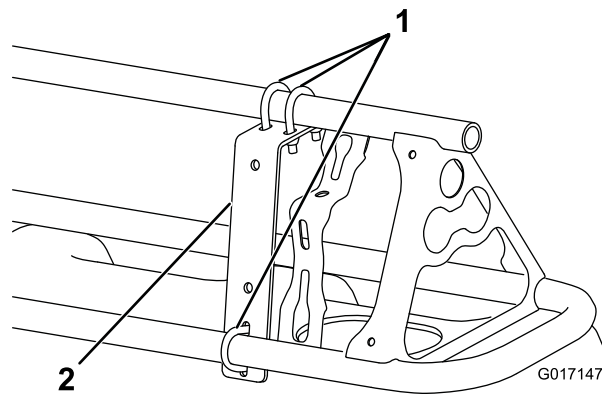
การติดตั้งเซนเซอร์แบบมโซนก

ชิ้นส่วนที่ต้องใช้สำหรับขั้นตอน:

2	เซนเซอร์แบบมโซนก
2	โครงยึด
2	ปลอกยางโปรแกรม
2	ฝาครอบเซนเซอร์
2	กระป๋องเซนเซอร์ส่วนล่าง
2	กอลดแรงดัน
2	โครงยึดแผงครอบเซนเซอร์
2	สายเคเบิลเซนเซอร์ (4 ม.)
4	นอตตัวใหญ่
6	สลักเกลียวรูปตัว U
8	นอตล็อค (1/4 นิ้ว)
8	สลักเกลียว (5/16 x 3/4 นิ้ว)
4	สลักเกลียว (5/16 x 1 1/4 นิ้ว)
12	นอตล็อค (5/16 นิ้ว)
12	สายรัด

การติดตั้งส่วนยึดเซนเซอร์

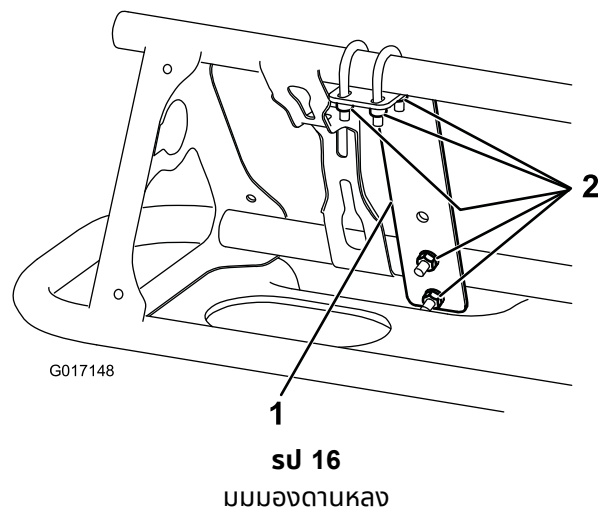
- ติดตั้งโครงยึดตามหน้าของแบบแต่ละฝั่ง ไกลจากหัววัดด้านนอกสุด (sJ 15 และ sJ 16) ด้วยสลักเกลียวรูปตัว U 3 ตัว และนอตล็อค (1/4 นิ้ว) 6 ตัว



sJ 15
มุมมองด้านหน้า

g017147

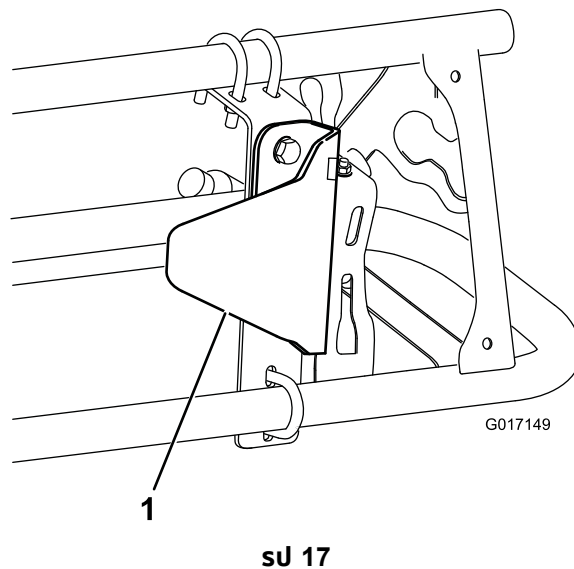
- โครงยึด (2)
- สลักเกลียวรูปตัว U (6)



g017148

1. โครงยึด (2)
2. นอตล็อค (1/4 นิ้ว) (12)

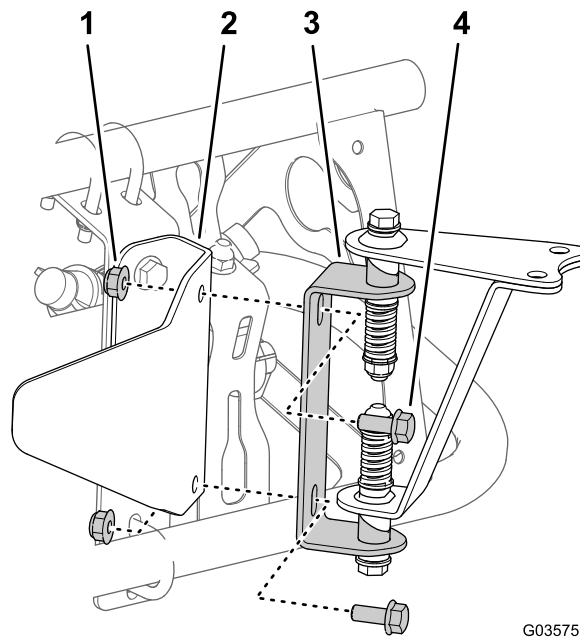
2. ติดตั้งโครงยึดแผงครอบเซ็นเซอร์เข้ากับโครงยึด โดยใช้สลักเกลียว (5/16 x 3/4 นิ้ว) 2 ตัว และนอตมามา (5/16 นิ้ว) 2 ตัว ดังแสดงใน [SU 17](#)



g017149

1. โครงยึดแผงครอบเซ็นเซอร์

3. ติดตั้งอุปกรณ์ยึดเซ็นเซอร์เข้ากับโครงยึดแผงครอบเซ็นเซอร์ โดยใช้สลักเกลียว (5/16 x 3/4 นิ้ว) 2 ตัวและนอตล็อค (5/16 นิ้ว) 2 ตัว ดังแสดงใน [SU 18](#) (สำหรับแบบไม่มีไฟครอบ) หรือ [SU 19](#) (สำหรับแบบมีไฟครอบ)



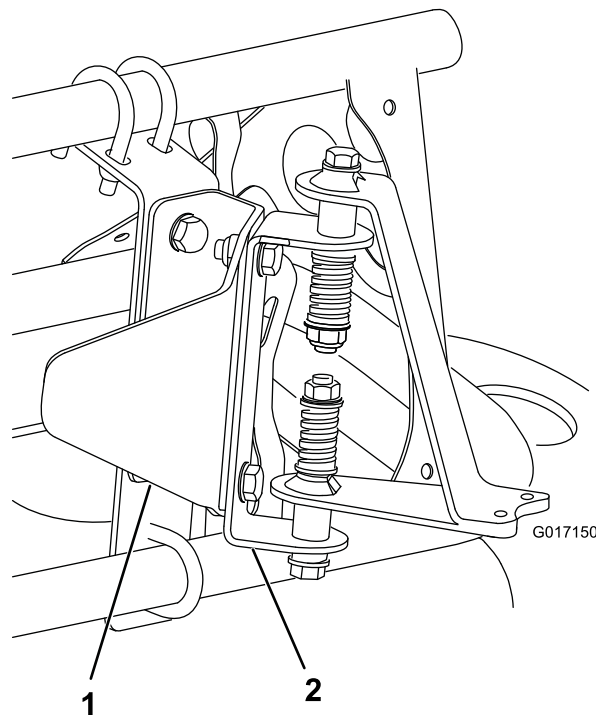
G035750

g035750

สป 18

วประกอบสำหรับอุปกรณ์ไมโดตตตงแตนบมแบบปดฝาคอบ

- | | |
|-----------------------|------------------------------|
| 1. นอตลอก (5/16 นว) | 3. บานพบ (ของอุปกรณ์ยดแตนแต) |
| 2. โครงยดแพงครอบแตนแต | 4. สลกเกลยว (5/16 x 3/4 นว) |



G017150

g017150

สป 19

วประกอบสำหรับอุปกรณ์ทตตงแตนบมแบบปดฝาคอบ

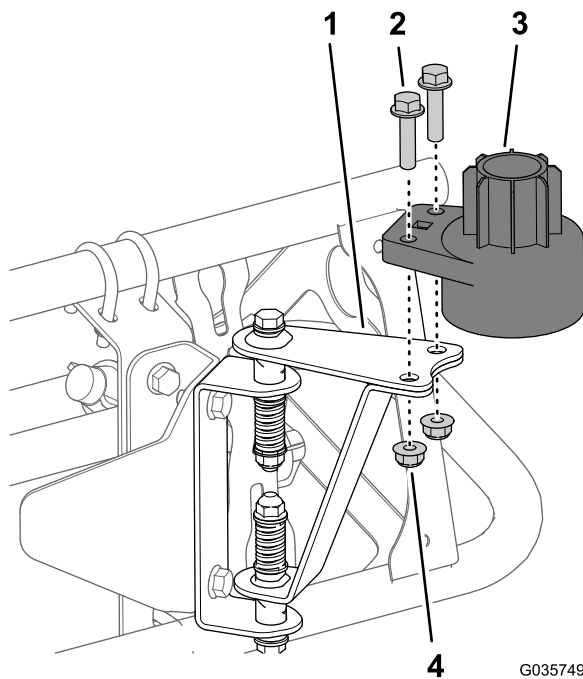
- | | |
|-----------------------|------------------------------|
| 1. โครงยดแพงครอบแตนแต | 2. บานพบ (ของอุปกรณ์ยดแตนแต) |
|-----------------------|------------------------------|

4. ทำซ้ำขั้นตอน 1 ถึง 3 สำหรับส่วนแตนบมตานนกกอกฝงหนงของอุปกรณ์

การติดตั้งเซนเซอร์

หมายเหตุ: สำหรับการติดตั้งฟลักซ์ฟน โปรดดู [การจ่อเก็บ \(หน้า 38\)](#)

1. ติดตั้งกระปุกเซนเซอร์ส่วนกลางเข้ากับอุปกรณ์เซนเซอร์ ([sJ 20](#)) โดยใช้สลักเกลียว (5/16 x 1 1/4 นิ้ว) 2 ตัว และนอตล็อก (5/16 นิ้ว) 2 ตัว



G035749

g035749

sJ 20

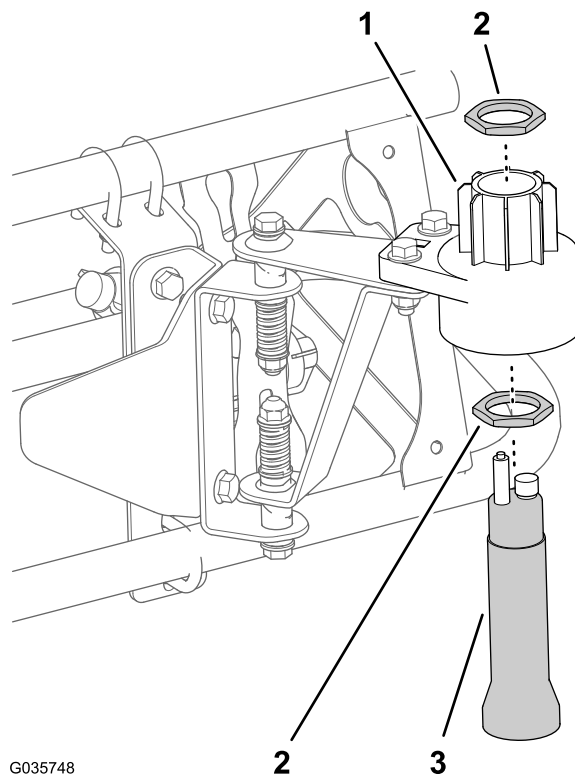
วาระประกอบสำหรับอุปกรณ์โมโตติดตั้งเซนเซอร์แบบปิดฝาครอบ

- | | |
|---------------------------|-----------------------------------|
| 1. แล่เหล็กดานกลาง | 3. สลักเกลียว (5/16 x 1 1/4 นิ้ว) |
| 2. กระปุกเซนเซอร์ส่วนกลาง | 4. นอตล็อก (5/16 นิ้ว) |

2. ติดตั้งเซนเซอร์ตามขั้นตอนต่อไป

- A. ประกอบนอตตัวใหญ่เข้ากับเซนเซอร์ ([sJ 21](#))
- B. สอดเซนเซอร์เข้าไปในกระปุกเซนเซอร์ส่วนกลาง ([sJ 21](#))
- C. ปรับนอตจนกระทั่งเซนเซอร์แนบกับก้นกระปุกส่วนกลาง
- D. ประกอบนอตตัวใหญ่ออกตัวหนึ่งเข้ากับเซนเซอร์ ([sJ 21](#))
- E. ขนบนอตจนได้แรงบิด 18 ถึง 22 นิวตันเมตร (13 ถึง 16 ฟุตปอนด์)

หมายเหตุ: ไม่ต้องใช้แหวนล็อกทึบมาพร้อมกบเซนเซอร์ ใ้คงไป



G035748

2
สพ 21

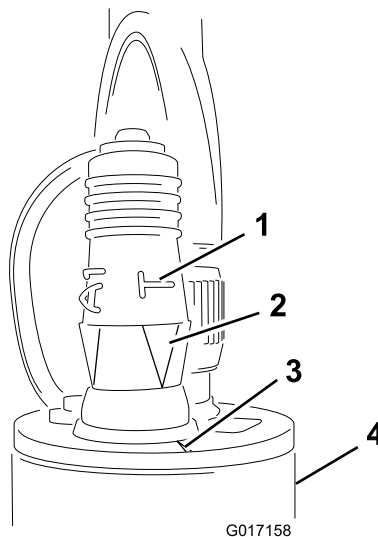
g035748

1. กระปุกเซนเซอร์ส่วนกลาง
2. นอตตัวใหญ่

3. เซนเซอร์

3. เสียบปลั๊กตงโปรแกรมเข้ากับเซนเซอร์ (สพ 22)

สำคัญ: ตรวจสอบให้แน่ใจว่าลูกศรใต้ตัว “T” แนวนอน ตรงกับร่องบนขอบด้านบนของเซนเซอร์ (สพ 22)



G017158

สพ 22

g017158

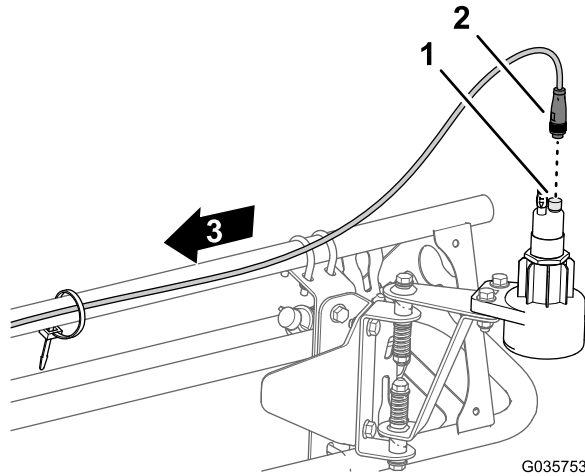
1. ตัว “T” แนวนอน (ปลั๊กตงโปรแกรม)
2. ลูกศรตรงร่อง (ปลั๊กตงโปรแกรม)

3. ร่อง (เซนเซอร์)
4. เซนเซอร์

4. ทำซ้ำขั้นตอน 1 ถึง 3 สำหรับส่วนแบบมอดานนอกอกฝั่งหนึ่งของอุปกรณ์

การติดตั้งสายไฟและกระปุกสวิตช์

1. ต่อขั้วต่อกลมตัวเมีย 4 ของชุดสายไฟเซ็นเซอร์เข้ากับขั้วต่อ 4 ขาของเซ็นเซอร์ (sJ 23)

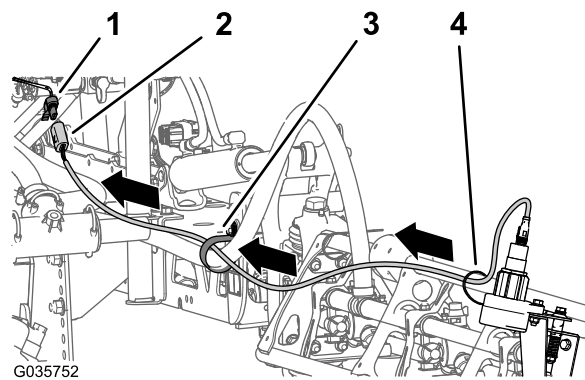


sJ 23

g035753

1. ขั้วต่อ 4 ขา (เซ็นเซอร์)
2. ขั้วต่อกลมตัวเมีย 4 ส (ชุดสายไฟเซ็นเซอร์)

2. เดินชุดสายไฟตามแนวถนนหน้าของส่วนแชเนบบมด้านนอก ผ่านขอร์ด ไปจนถึงขั้วต่อตัวเมีย 4 ของชุดสายไฟจากชุดเสริมแชเนบบมอลตราโซนิก ชงอยด้านหน้าของชุดควบคุมกระบอกสับยก (sJ 24)



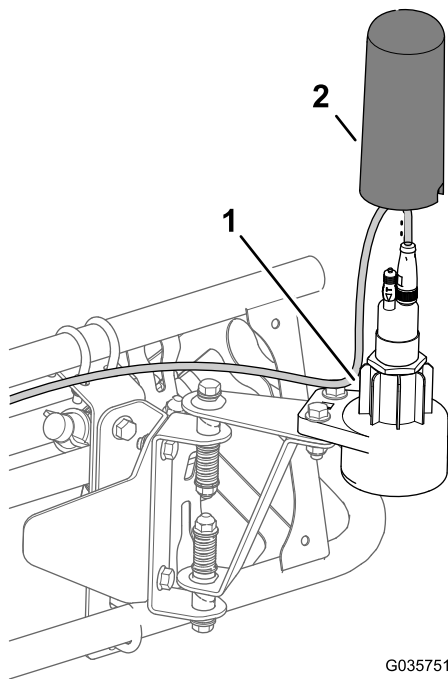
sJ 24

g035752

1. ขั้วต่อตัวเมีย 4 ส (ชุดสายไฟของชุดเสริมแชเนบบมอลตราโซนิก)
2. ชุดสายไฟเซ็นเซอร์ 4 ขา
3. ขอร์ด
4. สายรัด

3. ต่อขั้วต่อ 4 ขาของชุดสายไฟเซ็นเซอร์ด้านซ้ายและด้านขวาเข้ากับขั้วต่อตัวเมีย 4 ของชุดสายไฟสำหรับชุดเสริมแชเนบบมอลตราโซนิก (sJ 24) ทดสอบด้วย เซ็นเซอร์โซนกดด้านซ้าย และ เซ็นเซอร์โซนกดด้านขวา
4. ติดตั้งกระปุกเซ็นเซอร์สวิตช์บนไวเหนือเซ็นเซอร์ และบนกระปุกเซ็นเซอร์สวิตช์กลาง (sJ 25)

หมายเหตุ: สายไฟของเซ็นเซอร์จะต้องลอดผ่านช่องเล็กๆ บนฝาครอบ ก่อนที่จะเข้าไปอยู่ในกระปุกสวิตช์



สป 25

g035751

1. กระปุกสวนกลาง

2. กระปุกสวนบน

5. ใช้สายรดยดสายไฟจากเซนเซอร์เขากบแคมม (สป 24)

สำคัญ: เหลือช่องว่างระหว่างสายไฟกับเซนเซอร์ไวบางส่วน เพื่อให้เซนเซอร์สามารถหมุนได้อย่างอิสระบนบานพับ โดยไม่ต้องงสายไฟ

6. ทำซ้ำขั้นตอน 1 ถึง 5 สำหรับส่วนแคมมด้านนอกอกฟ่งหงของอุปกรณ์

หมายเหตุ: สำหรับแคมมแบบปิดฝาครอบแทน: เซนเซอร์จะต้องไม่ตรวจสอบฝาครอบแคมม เพราะอาจจะรบกวนสัญญาณได้ หากพบปัญหาการปรับเทียบ ให้เช็คเซนเซอร์ โดยดูให้แน่ใจว่าสัญญาณของเซนเซอร์ไม่ตรวจสอบฝาครอบแคมม

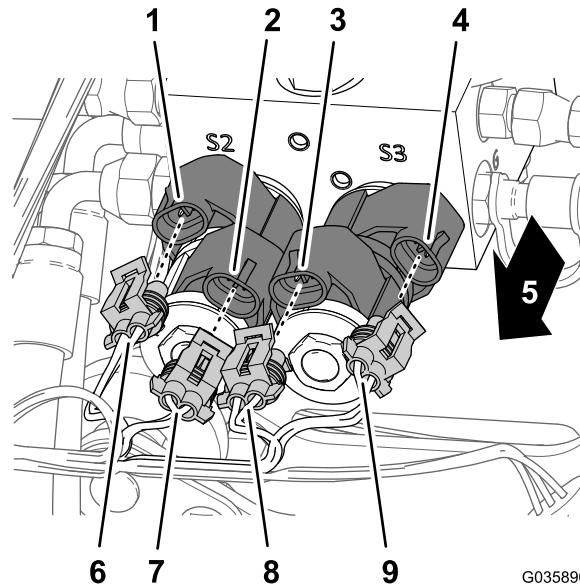
8

การต่อสายไฟชุดควบคุมการยกแขนบม

ไม่ต้องใช้ชิ้นส่วน

ขั้นตอน

1. กดานหนาของชุดควบคุมกระบอกสูบยก ใหตอขวตอไฟฟา 4 ทวของชุดสายไฟแขนบมโซนกเขากบโซเลนอยดควบคุมการยกแขนบม ดงแสดงใน [su 26](#)



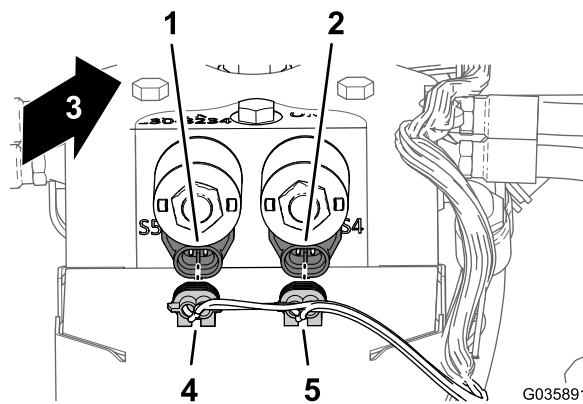
G035890

g035890

su 26

- | | |
|---|---|
| 1. ขวตอ 2 ขา—แขนบมขวายกลง (โซเลนอยด S2) | 6. ขวตอตวเมย 2 s—แขนบมขวายกลง (ชุดสายไฟแขนบมโซนก) |
| 2. ขวตอ 2 ขา—แขนบมขวายกบน (โซเลนอยด S2) | 7. ขวตอตวเมย 2 s—แขนบมขวายกบน (ชุดสายไฟแขนบมโซนก) |
| 3. ขวตอ 2 ขา—แขนบมขวายกบน (โซเลนอยด S3) | 8. ขวตอตวเมย 2 s—แขนบมขวายกบน (ชุดสายไฟแขนบมโซนก) |
| 4. ขวตอ 2 ขา—แขนบมขวายกลง (โซเลนอยด S3) | 9. ขวตอตวเมย 2 s—แขนบมขวายกลง (ชุดสายไฟแขนบมโซนก) |
| 5. ดานหนารก | |

2. กดานหลงของชุดควบคุมกระบอกสูบยก ใหตอขวตอไฟฟา 2 ทวของชุดสายไฟแขนบมโซนกเขากบโซเลนอยดควบคุมการเปดใช้งานของแขนบมโซนก ดงแสดงใน [su 27](#)



su 27

G035891

g035891

1. ขวตอ 2 ขา (โซเลนอยด S5)
2. ขวตอ 2 ขา (โซเลนอยด S4)
3. ดานหนารก
4. ขวตอตวเมย 2 s—เปดใชงานดานชาย (ขดสายไฟแบบมโซนค)
5. ขวตอตวเมย 2 s—เปดใชงานดานขวา (ขดสายไฟแบบมโซนค)

9

การติดตั้งส่วนควบคุมระบบไฟฟ้า

ชิ้นส่วนที่ต้องใช้สำหรับขั้นตอน:

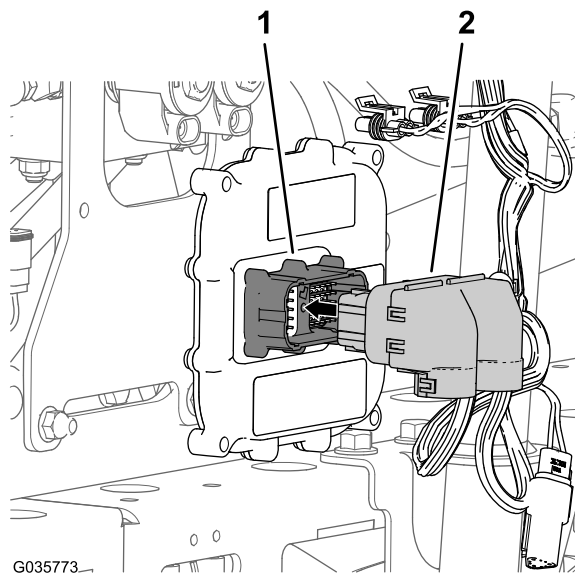
1	ส่วนควบคุมระบบไฟฟ้า
4	สลักเกลียว (1/4 x 1 1/8 นิ้ว)
4	นอตล็อก (1/4 นิ้ว)

การต่อสายไฟเข้ากับส่วนควบคุมระบบไฟฟ้า

Multi Pro 1750 และ Multi Pro WM

1. เดินขดสายไฟของแบบมโซนคไปยังขดควบคุมไฮดรอลิก
2. ตอขวตอตวเมย 50 รของขดสายไฟแบบมโซนคเข้ากับขวตอ 50 ขาของส่วนควบคุมระบบไฟฟ้า แลวยดด้วยสกรหจวม (su 28)

หมายเหตุ: นคอการเชื่อมตอทางไฟฟาของส่วนควบคุมและเชื่อมตอโดแควรเดยวแทนน



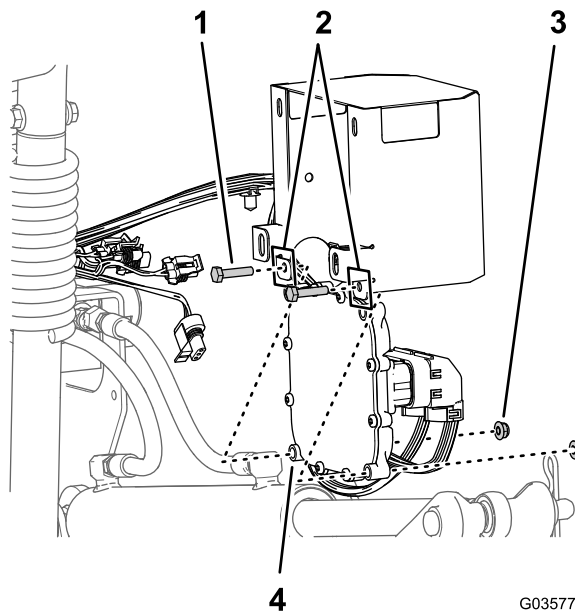
สป 28

1. ขวตอ 50 ขา (สวนควมคมระบบไฟฟา)
 2. ขวตอตวเมย 50 ส (ชดสายไฟแชนบมโซนก)
-
3. ขนสกรหวจมโดแรงแบด 2.7 ถง 3.2 นวตนมตร (24 ถง 28 นวปอนด)

การติดตั้งสวนควมคมเขากบอปรณ

Multi Pro 1750 และ Multi Pro WM

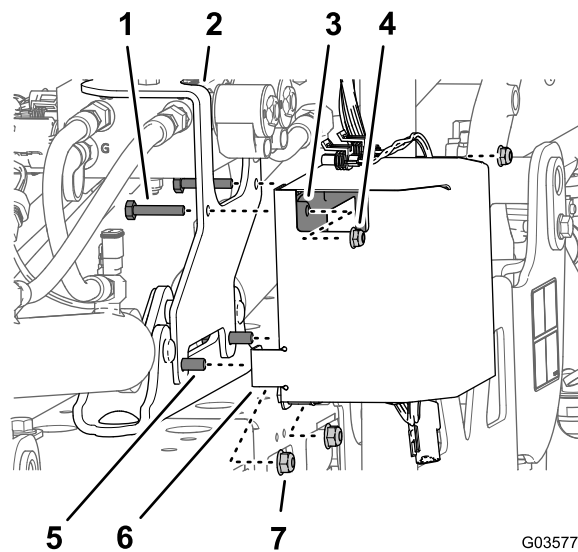
1. วางสวนควมคมระบบไฟฟาใหตรงกบดานในของฝากรอบสวนควมคม โดยใหรอยดทานลางขางนอกสวนควมคมตรงกบรบนหนาแปลนดานหลง บริเวณดานลางฝากรอบ (สป 29)



สป 29

1. สลกเกลยว (1/4 x 1 1/8 นว)
 2. หนาแปลนดานหลง บริเวณดานลางฝากรอบ (ฝากรอบสวนควมคม)
 3. นอตนบา (1/4 นว)
 4. สวนควมคมระบบไฟฟา
-
2. ประกอบสวนควมคมเขากบฝากรอบ โดยใชสลกเกลยว (1 1/8 นว) 2 ตว และนอตนบา (1/4 นว) 2 ตว ดังแสดงใน สป 29
 3. ถอดนอตนบา (5/16 นว) 2 ตว ททำนากยดโครงยดของชดเสรมแชนบมอลตราโซนกจากสวนยดกระบอกลบ (สป 30)

หมายเหตุ: ไมตองถอดโครงยดออกจากสวนยดกระบอกลบ



G035775

g035775

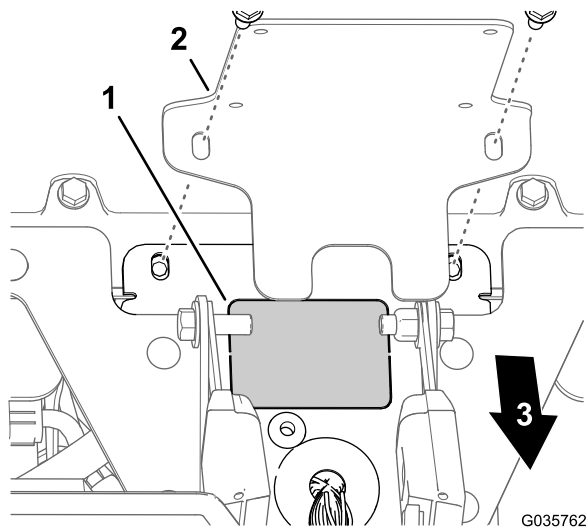
sU 30

1. สลักเกลียว (1/4 x 1 3/8 นิ้ว)
 2. โครงยึด (ชุดเสริมแบบมอลตราโซนิก)
 3. ส่วนควบคุมระบบไฟฟ้า
 4. นอตมมา (1/4 นิ้ว)
 5. สลักเกลียวตัดจาน (5/16 x 1 นิ้ว)
 6. หน้าแปลนด้านหน้า บริเวณด้านล่างฝาคกรอบ (ฝาคกรอบส่วนควบคุม)
 7. นอตมมา (5/16 นิ้ว)
-
4. ประกอบฝาคกรอบส่วนควบคุม (sU 30) เขากบสลักเกลียวตัดจาน (5/16 x 1 นิ้ว) ทอดผ่านหน้า บริเวณด้านล่างฝาคกรอบ โดยยึดฝาคกรอบ โครงยึด และส่วนยึดเอาไว้อีกด้วย โดยนอตมมา (5/16 นิ้ว) 2 ตัวที่สอดออกมาในขั้นตอนที่ 3
 5. ประกอบสลักเกลียว (1/4 x 1 3/8 นิ้ว) 2 ตัว ลอดผ่านบนโครงยึด (ชุดเสริมแบบมอลตราโซนิก) หน้าแปลนด้านหลัง (ฝาคกรอบส่วนควบคุม) และส่วนควบคุม (sU 30) โดยใช้นอตมมา (1/4 นิ้ว) 2 ตัว
 6. ขนสลักเกลียวตัดจาน 5/16 นิ้ว และนอตมมา จนได้แรงบิด 1,978 ถึง 1,243 นิวตันเซนติเมตร (175 ถึง 225 นิวตัน)
 7. ขนสลักเกลียวตัดจาน 1/4 นิ้ว และนอตมมา จนได้แรงบิด 1,017 ถึง 2,542 นิวตันเซนติเมตร (90 ถึง 110 นิวตัน)

การติดตั้งส่วนควบคุมเขากบอุปกรณ์

อุปกรณ์ Multi Pro 5800

1. หมั่นทนงคนขับและฝโดยสารไปด้านหน้า และลอกตำแหน่งด้วยกานยึด
2. **สำหรับอุปกรณ์รุ่นปี 2015 และเก่ากว่านั้น** ให้มองหาจุดปิดทอยระหว่างเขมขดนรกายของทนงคนขับและฝโดยสารฝงด้านใน แล้วถอดจกปดออกจากฐานคอนโซล (sU 32)

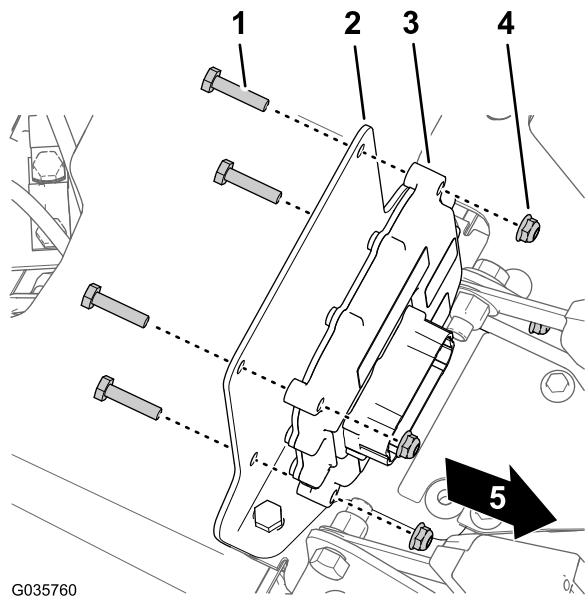


G035762

สพ 31

1. จุดปิด (ฐานคอนโซล)
2. ส่วนยึดส่วนควบคุมระบบไฟฟ้า (ชุดเสริมแขนบมอลตราโซนิก)
3. ตามหนารก

3. ประกอบส่วนควบคุมระบบไฟฟ้าเข้ากับโครงยึด (SU 32) โดยใช้สลักเกลียว (1/4 x 1 1/8 นิ้ว) 4 ตัว และนอตล็อก (1/4 นิ้ว) 4 ตัว



G035760

สพ 32

1. สลักเกลียว (1/4 x 1 1/8 นิ้ว)
2. โครงยึด
3. ส่วนควบคุมระบบไฟฟ้า
4. นอตล็อก (1/4 นิ้ว)

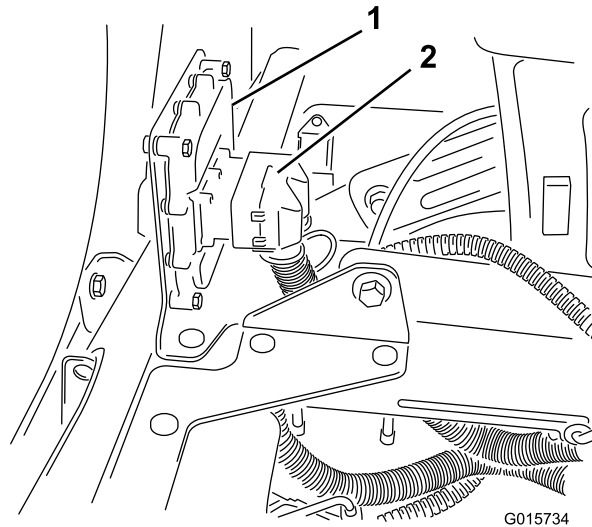
4. ขนบอตและสลักเกลียวจนใต้แรงกด 1,017 ถึง 1,243 นิวตันเซนติเมตร (90 ถึง 110 นิวปอนด์)

การต่อสายไฟเข้ากับส่วนควบคุมระบบไฟฟ้า

อุปกรณ์ Multi Pro 5800

1. ตอขั้วต่อตัวเมีย 50 ของชุดสายไฟแบบบมโซ่ตามขั้นตอนต่อไป

- **สำหรับอุปกรณ์รุ่นปี 2015 และเก่ากว่า** ให้เดินชุดสายไฟตามขั้วต่อหมายเลข 50 ร ลอดผ่านช่องบนฐานคอลโซลที่คุณทำไว้ในขั้นตอนที่ 2 โปรดดูคำแนะนำการติดตั้งสำหรับชุดเสริมแบบมอลตราโซนิก
 - **สำหรับอุปกรณ์รุ่นปี 2015 ขึ้นไป** ให้เดินชุดสายไฟตามขั้วต่อหมายเลข 50 ร ลอดผ่านช่องขนาดใหญ่บนฐานคอลโซล โปรดดูคำแนะนำการติดตั้งสำหรับชุดเสริมแบบมอลตราโซนิก
2. ต่อขั้วต่อหมายเลข 50 ของชุดสายไฟแบบมอลตราโซนิกเข้ากับขั้วต่อ 50 ขาของส่วนควบคุมระบบไฟฟ้า แล้วมัดด้วยสกรูหุ้ม (ดู [รูป 33](#))



รูป 33

g015734

1. ส่วนควบคุมระบบไฟฟ้า

2. เทอร์มินัล

หมายเหตุ: นกการเชื่อมต่อทางไฟฟ้าของส่วนควบคุมและเชื่อมต่อโดแคร์เดี่ยวเท่านั้น

3. ขนสกรูหุ้มโดแคร์ขนาด 2.7 ถึง 3.2 มม. (24 ถึง 28 มม.)

10

การต่อชุดสายไฟและสวิตช์

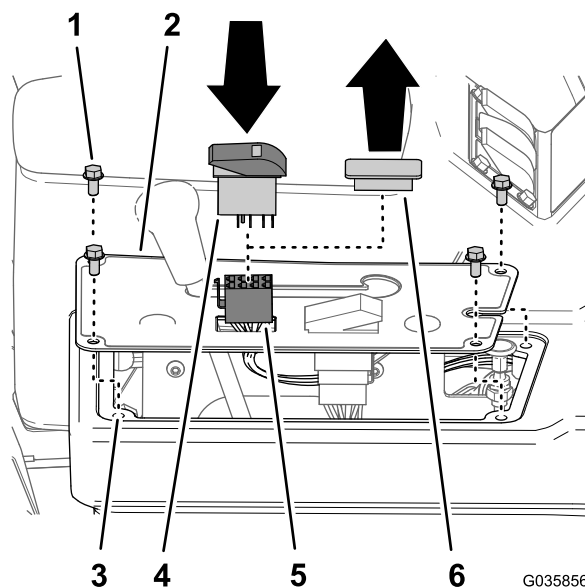
ส่วนที่ต้องใช้สำหรับขั้นตอน:

1	สวิตช์กระดก (ไฟสว่าง)
12	สายรัด

การติดตั้งสวิตช์โคมดอลตราโซนิก

อุปกรณ์ Multi Pro 1750

1. ถอดสวิตช์โคมดอลตราโซนิก (1/4 x 1/2 นิ้ว) 4 ตัวที่กำหนดตำแหน่งไฟรอบๆ ขาของคอนโซล ดังแสดงใน [รูป 34](#)



G035856

g035856

สพ 34

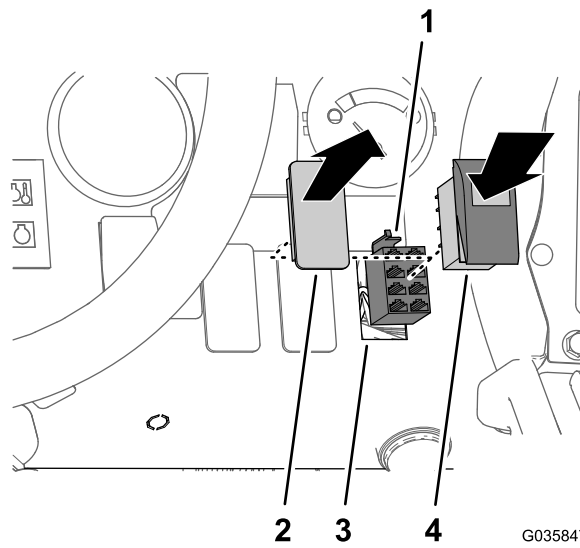
1. สลักเกลียวหนาแผ่น (1/4 x 1/2 นิ้ว)
2. แผงฝาครอบ
3. คอนโซล
4. สวิตช์กระดก (8 ขา)
5. ขั้วต่อตัวเมย 8 s (ชุดสายไฟของชุดเสริมแบบมอลตราโซนิก)
6. จกสวตช (แผงฝาครอบ)

2. ถอดจกสวตชออกจากแผงฝาครอบบนคอนโซล (สพ 34)
3. สอดขั้วต่อตัวเมย 8 ของชุดสายไฟชุดเสริมแบบมอลตราโซนิกผ่านช่องบนแผงฝาครอบ (สพ 34)
4. ต่อขั้วต่อตัวเมย 8 ของชุดสายไฟชุดเสริมแบบมอลตราโซนิกกับชุดสายไฟของชุดเสริมแบบมอลตราโซนิก (สพ 34)
5. สอดสวิตช์กระดกเข้าไปในช่องแผงหนาปิด จนกระทั่งสวิตช์ล็อกเข้าที่ (สพ 34)
6. วางตำแหน่งโครงบนแผงฝาครอบตรงกบรกดานบนของคอนโซล (สพ 34)
7. ยึดแผงฝาครอบเข้ากับคอนโซล โดยใช้สลักเกลียว (สพ 34) ที่ถอดออกมาในขั้นตอนที่ 1

การติดตั้งสวตชโหมดอลตราโซนิก

อุปกรณ์ Multi Pro 5800

1. ถอดจกสวตชบนแผงหนาปิดตามตำแหน่งที่แสดงใน [สพ 35](#)



g035847

sJ 35

- | | |
|--|--------------------|
| 1. ขวตอตวเมย 8 s (ชดสยไฟองชดสรมเขนบมอลตรโซนค | 3. ซอง (แพงหนปด |
| 2. จกสวตช (แพงหนปด) | 4. สวตชกระดก (8 ข) |

2. ตอขวตอตวเมย 8 รของชดสยไฟชดสรมเขนบมอลตรโซนคกตตปยวว โทมดโซนค แมนวลคบตโนมต เขากบสวตชกระดก (sJ 35)

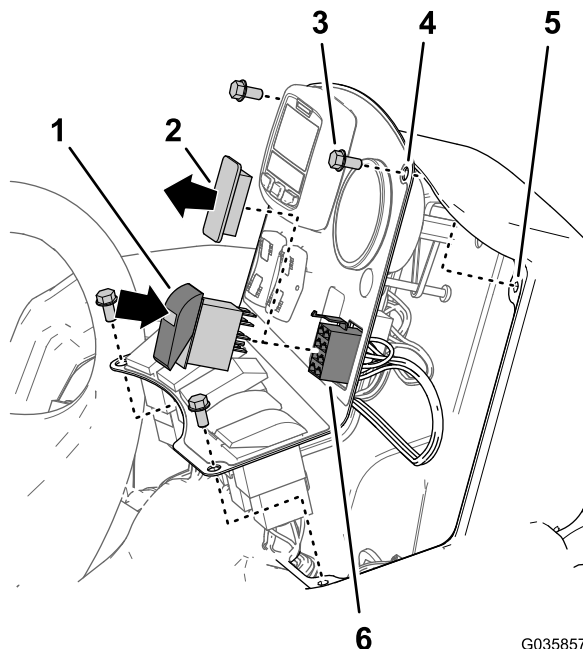
3. สอดสวตชกระดกเขไปในซองแพงหนปด จนกระทงสวตชลอกเขท (sJ 35)

หมายเหตุ: วางสวตช โดยใหสวทงอยตงนลาง

การติดตั้งสวิตช์โหมดอลตราโซนิก

อุปกรณ์ Multi Pro WM

1. ถอดสวิตช์ออก ให้อัดสลักเกลียวขนาด (1/4 x 1/2 นิ้ว) 4 ตัวทำหน้าที่ยึดแผงควบคุมเข้ากับคอนโซล ดังแสดงใน [sU 36](#)



sU 36

G035857

g035857

- | | |
|------------------------------------|---|
| 1. สวิตช์กระดก (8 ขา) | 4. แผงควบคุม |
| 2. จุกสวิตช์ (แผงควบคุม) | 5. คอนโซล |
| 3. สลักเกลียวขนาด (1/4 x 1/2 นิ้ว) | 6. ขั้วต่อตัวเมีย 8 s (ชุดสายไฟของชุดเสริมแบบมอลตราโซนิก) |

2. ถอดจุกสวิตช์ออกจากแผงควบคุมบนคอนโซล ([sU 36](#))
3. สอดขั้วต่อตัวเมีย 8 s ของชุดสายไฟเสริมแบบมอลตราโซนิกผ่านช่องบนแผงควบคุม ([sU 36](#))
4. ต่อขั้วต่อตัวเมีย 8 s ของชุดสายไฟเสริมแบบมอลตราโซนิกกับขั้วต่อสายไฟของโหมดโซนิก แมนวลลอบอติโนมต เขากบสวิตช์กระดก ([sU 36](#))
5. สอดสวิตช์กระดกเข้าไปในช่องแผงควบคุม จนกระทั่งสวิตช์ล็อกเข้า ([sU 36](#))
หมายเหตุ: วางสวิตช์ โดยให้ส่วนหางอยู่ด้านล่าง
6. วางตำแหน่งให้ตรงกับแผงควบคุมตรงกบรกดานบนของคอนโซล ([sU 36](#))
7. ยึดแผงฝาครอบเข้ากับคอนโซล โดยใช้สลักเกลียว ([sU 36](#)) ที่ถอดออกมาในขั้นตอนที่ 1

11

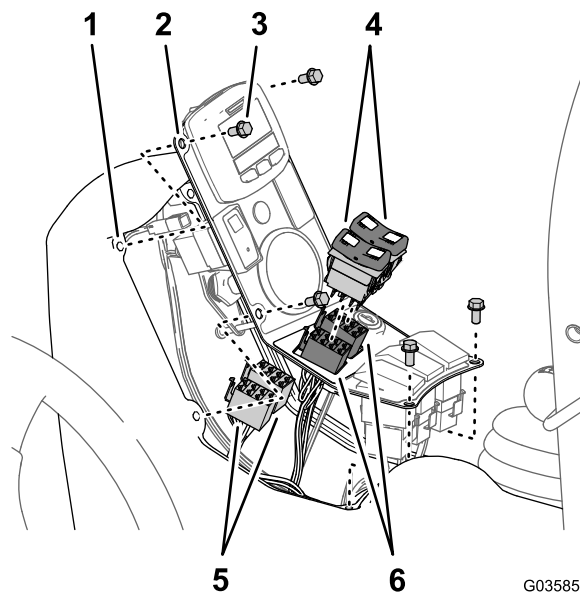
การต่อสวิตช์ยกแบบมเขากบชุดสายไฟแบบมโซนิก

ไม่ต้องใช้ขนสวน

การต่อสวิตช์เขากบชุดสายไฟ

Multi Pro 1750 หรือ Multi Pro WM

1. ถอดสลักเกลียวขนาด (1/4 x 1/2 นิ้ว) 4 ตัวที่ยึดแผงสวิตช์เข้ากับคอนโซลกลางออก และยกแผงสวิตช์ขึ้น ([sU 37](#) หรือ [sU 28](#))

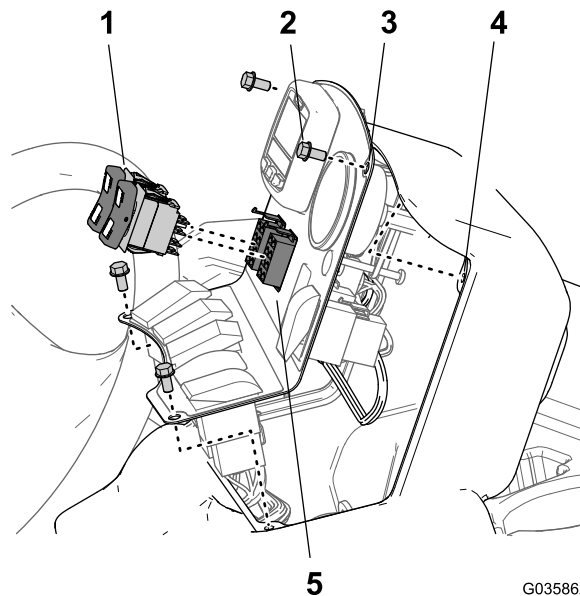


G035854

g035854

สป 37
Multi Pro 1750

- | | |
|--------------------------------------|---|
| 1. คอโซล | 4. สวิตช์ยกแขนบม (8 ขา—ส่วนประกอบอุปกรณ์) |
| 2. แผงสวิตช์ | 5. ขั้วต่อตัวเมีย 8 ร (ชุดสายไฟแขนบมโซนค) |
| 3. สลักเกลียวหนาแปด (1/4 x 1/2 นิ้ว) | 6. ขั้วต่อตัวเมีย 8 ร (ชุดสายไฟอุปกรณ์) |



G035862

g035862

สป 38
อุปกรณ์ Multi Pro WM

- | | |
|---|--|
| 1. สวิตช์ยกแขนบม (8 ขา—ส่วนประกอบอุปกรณ์) | 4. คอโซล |
| 2. สลักเกลียวหนาแปด (1/4 x 1/2 นิ้ว) | 5. ขั้วต่อตัวเมีย 8 ร (ชุดสายไฟของชุดเสริมแขนบมมอลตราโซนค) |
| 3. แผงควบคุม | |

2. ถอดขั้ว 8 รของชุดสายไฟอุปกรณ์ออกจากสวิตช์ยกแขนบม (สป 37 หรือ สป 38)

หมายเหตุ: หากต้องการเพิ่มระยะห่าง ให้ถอดสวิตช์ยกแขนบมออกจากแผงสวิตช์

3. ต่อสวิตช์กระดกเข้ากับขั้วต่อตัวเมีย 8 รของชุดสายไฟสำหรับชุดเสริมแขนบมมอลตราโซนค (สป 37 หรือ สป 38)

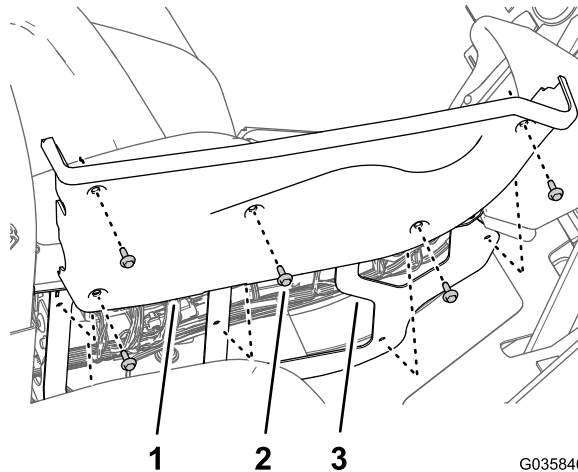
หมายเหตุ: ตรวจสอบว่าขั้วต่อของชุดสายไฟแบบมโซ่กตตปายวา สวตชแอกชเอเตอรตานชาย ตรงกบของสวตชตานชายบนแผงสวตช

4. หากคณถอดสวตชออกมากจากแผงสวตช ใหสอดสวตชชยกแบบมเขาไปในช่องบนแผงคอนโซลตรงกลาง จนกระทั่งสวตชเขาก
5. จัดตำแหน่งของรบนแผงสวตชใหตรงกบของบนคอนโซล (sJ 37 หรือ sJ 38)
6. ยดฝำครอบตานขางบนคอนโซลกลางดวยสลกเกลยวหนาแปลน (1/4 x 1/2 นว) 4 ทว (sJ 37 หรือ sJ 38) ถอดออกมาในขั้นตอนท 1

การตอสวตชเขากบชุดสายไฟ

อปกรณ Multi Pro 5800

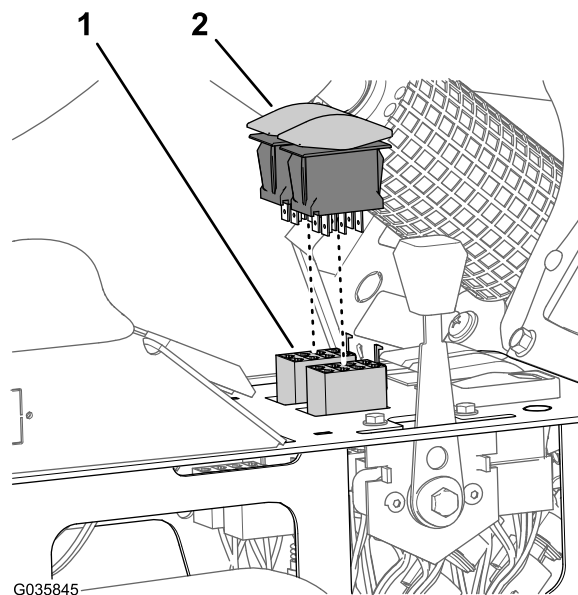
1. ถอดสลกเกลยวหนาแปลน (1/4 x 3/4 นว) 5 ทวทยดฝำครอบตานขวาเขากบคอนโซลกลาง (sJ 39) ออก



sJ 39

1. ฝำครอบตานขวา (คอนโซลกลาง)
2. สลกเกลยวหนาแปลน (1/4 x 3/4 นว)
3. โครง (คอนโซลกลาง)

2. ถอดสวตชกระดกสำหรับส่วนควมคมการยกแบบมชายและขวาออกจากแผงคอนโซลกลาง (sJ 39)



sJ 40

1. ขวตอตวเมย 8 s (ชุดสายไฟ)
2. สวตชชยกแบบม (8 ขา—ส่วนประกอบอปกรณ)

3. ถอดขั้วต่อตัวเมีย 8 ของชุดสายไฟอุปกรณ์ออกจากสวิตช์ยกแขนแบบสำหรับวงจรควบคุมการยกแขนแบบด้านซ้ายและขวา (SU 40)
หมายเหตุ: เกบขั้วต่อของชุดสายไฟอุปกรณ์ไว้ด้วยกนกบชุดสายไฟ
4. ต่อสวิตช์กระดกเข้ากับขั้วต่อตัวเมีย 8 ของชุดสายไฟสำหรับชุดเสริมแขนแบบมอลตราโซนิก (SU 40)
หมายเหตุ: ตรวจสอบขั้วต่อของชุดสายไฟแขนแบบโซนิกทุกตัวว่า สวิตช์แอคชูเอเตอร์ด้านซ้ายตรงกบช่องบนแผงคอนโซลกลาง
5. สอดสวิตช์ยกแขนแบบเข้าไปในช่องบนแผงคอนโซลกลางจนกระทั่งสวิตช์ล็อกเข้าที่ (SU 40)
6. จัดตำแหน่งให้รอบด้านขาตรงกบโครงของคอนโซลกลาง (SU 39)
7. ยึดฝาครอบด้านข้างบนคอนโซลกลาง (SU 39) ด้วยสลักเกลียวหนาแปด (1/4 x 3/4 นิ้ว) 5 ตัว ทอดออกมาในขั้นตอนที่ 1

12

ขั้นตอนสุดท้ายในการติดตั้งชุดปรับระดับแขนแบบมอลตราโซนิก

ไม่ต้องใช้ชิ้นส่วน

ขั้นตอน

1. ต่อสายไฟแบตเตอรี่ขั้วลบเข้ากับแบตเตอรี่ โปรดดู *คู่มือ* ของอุปกรณ์
2. สำหรับอุปกรณ์รุ่น Multi Pro 1750 และ Multi Pro 5800 ให้หมุนเบาะนั่งลง

13

การปรับเทียบแขนแบบโซนิก

ไม่ต้องใช้ชิ้นส่วน

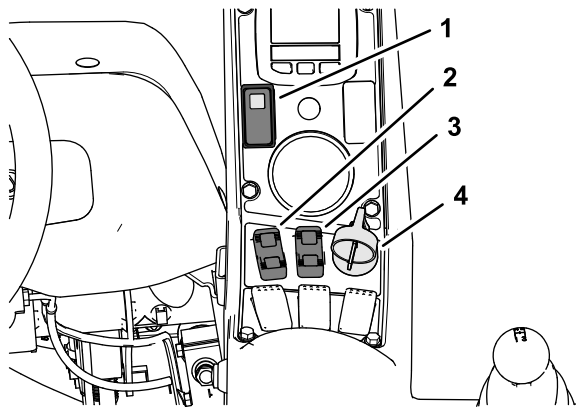
ขั้นตอน

หลังจากส่งให้ตัวประมวลผลของส่วนควบคุมทำการปรับเทียบ คุณจะใช้เวลา 20 วินาทีในการปรับเทียบเซ็นเซอร์แบบแขนแบบระยะห่างระหว่างเซ็นเซอร์แบบแต่ละฝั่งกับพื้นดินตามค่าหลังจากระยะเวลาปรับเทียบ 20 วินาที ค่าความสูงของแขนแบบในโหมดอัตโนมัติ จนกว่าคุณจะทำการปรับเทียบเซ็นเซอร์ใหม่อีกครั้ง

หมายเหตุ: สำหรับแขนแบบแบบไม่ปิดฝาครอบ: ค่าความสูงเริ่มต้นจากหัวรถถังพื้นดินคือ 51 ซม. (20 นิ้ว) ในกรณีที่ความสูงของแขนแบบต่างจากค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

หากต้องการคืนค่าการปรับเทียบกลับมาเป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน ให้คุณปรับเทียบแขนแบบโดยให้แขนแบบอยู่ในร่าง **สำหรับแขนแบบแบบปิดฝาครอบ:** ค่าความสูงเริ่มต้นคือ 51 ซม. (20 นิ้ว) สำหรับแขนแบบแบบปิดฝาครอบเท่านั้น คุณต้องปรับเทียบเซ็นเซอร์แบบแขนแบบแบบปิดฝาครอบ

1. เครื่องพ่นสารเคมีในสนามต้องจอดอยู่ห่างจากต้นไม้ อาคาร ยานพาหนะ เศษวัสดุสกปรก และระบบสาธารณูปโภคใต้ดินและระบบประปา
2. ลดแขนแบบลงมาในตำแหน่งแนวนอน
3. ปิดกุญแจสตาร์ท
4. กดสวิตช์แขนแบบโซนิกไปยังตำแหน่ง เปด (SU 41, SU 42 หรือ SU 43)

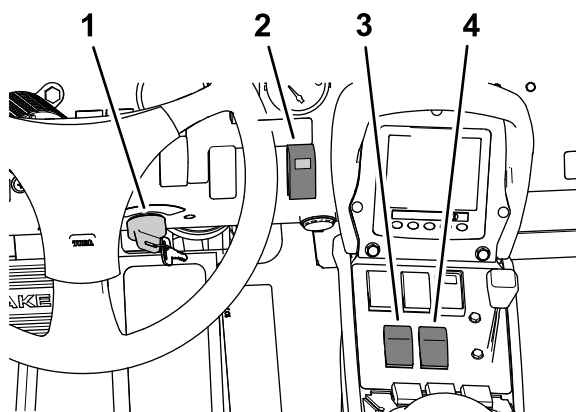


g327535

สJ 41

อุปกรณ์ Multi Pro 1750

- | | |
|------------------------------------|----------------------------------|
| 1. สวิตช์แบบฉุกเฉิน (พร้อมไฟสถานะ) | 3. สวิตช์ควบคุมการยกแขนบนด้านขวา |
| 2. สวิตช์ควบคุมการยกแขนบนด้านซ้าย | 4. กัญแจสตาร์ท |

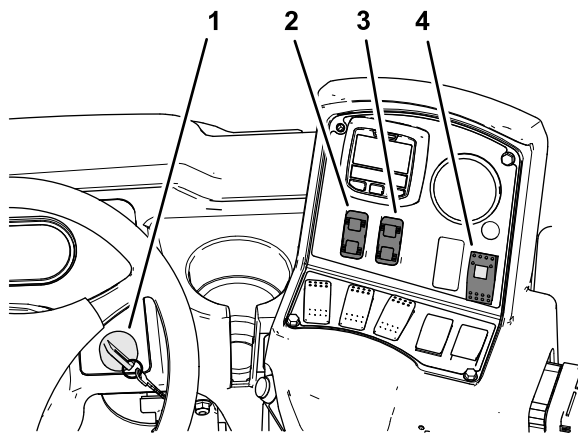


g327536

สJ 42

อุปกรณ์ Multi Pro 5800

- | | |
|------------------------------------|-----------------------------------|
| 1. กัญแจสตาร์ท | 3. สวิตช์ควบคุมการยกแขนบนด้านซ้าย |
| 2. สวิตช์แบบฉุกเฉิน (พร้อมไฟสถานะ) | 4. สวิตช์ควบคุมการยกแขนบนด้านขวา |



g327537

รูป 43

อุปกรณ์ Multi Pro WM

1. กุญแจสตาร์ท
 2. สวิตช์ควบคุมการยกแขนบนด้านซ้าย
 3. สวิตช์ควบคุมการยกแขนบนด้านขวา
 4. สวิตช์แขนบนโซน (พร้อมไฟสถานะ)
-
5. กดสวิตช์ควบคุมการยกแขนบนด้านซ้ายค้างไว้ไปยังตำแหน่งยกลง และกดสวิตช์ควบคุมการยกแขนบนด้านขวาค้างไว้ไปยังตำแหน่งยกขึ้น พร้อมกัน แล้วกดกุญแจสตาร์ทเพื่อสตาร์ทอุปกรณ์
 6. ปลอยสวิตช์แขนบน

หมายเหตุ: ไฟสถานะบนสวิตช์แขนบนโซนจะกะพริบเร็วๆ ซึ่งแสดงว่าระบบแขนบนโซนอยู่ในโหมดปรับเทียบ ตอนนั้น คุณจะใช้เวลา 20 วินาทีในการใช้สวิตช์ยกขึ้นและยกลงต่งการะยะห่างระหว่างแขนบนกับพนักพิง หลังจาก 20 วินาที ไฟสถานะจะกะพริบช้าๆ
 7. ยกส่วนแขนบนด้านนอกขึ้นและลงโดยใช้สวิตช์ควบคุมการยกแขนบนเพื่อปรับความสูงของแขนบนแต่ละฟง จนกระทั่งได้ระยะห่างระหว่างปลายแขนบนกับพนักพิงตามต้องการ

การปฏิบัติงาน

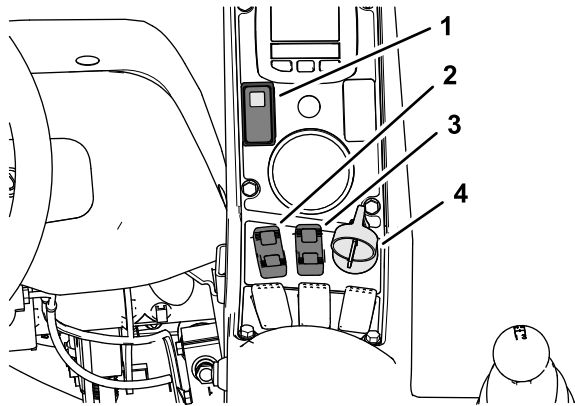
สำคัญ: ยกแขนบนขึ้นทีละข้าง เพื่อป้องกันไม่ให้แขนบนกระทบกันจนเกิดความเสียหายกับเซ็นเซอร์ที่ติดตั้งอยู่บนแขนบน

สำคัญ: หากต้องเก็บแขนบนไว้ในรางเป็นเวลานาน ให้ฝักกั้นปิดครอบเซ็นเซอร์แต่ละตัว (อยู่ตำแหน่งบน) เพื่อป้องกันไม่ให้แสงอัลตราไวโอเลตสร้างความเสียหายให้เซ็นเซอร์
ป้องกันไม่ให้ด้านล่างของเซ็นเซอร์โดนแสงแดดส่องโดยตรงเสมอ ถ้าทำได้ โปรดดู [การจัดเก็บ \(หน้า 38\)](#)

การใช้ส่วนควบคุม

สวิตช์แขนบนโซนคอยบนแผงหน้าปัดและมีการตั้งค่า 2 แบบคือ โหมดอัตโนมัติและโหมดแมนวล

- โหมดอัตโนมัติจะทำให้อุปกรณ์สามารถควบคุมตำแหน่งของแขนบนด้านนอก และจะคอยปรับความสูงของปลายแขนบนอย่างต่อเนื่องตามระยะห่างจากพนักกำหนดไว้
- โหมดแมนวลจะปิดฟังก์ชันการปรับตำแหน่งแขนบนอัตโนมัติ และให้คุณสามารถเปลี่ยนความสูงของแขนบนได้ด้วยตัวเอง

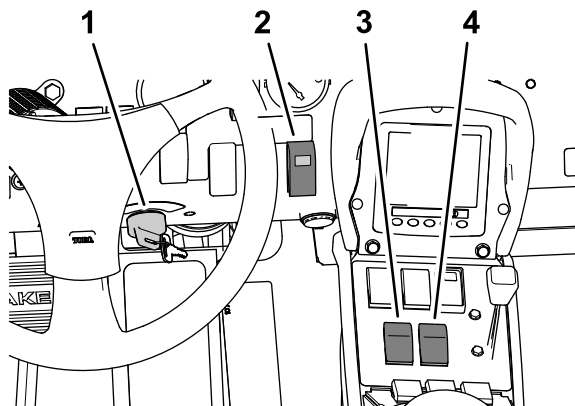


sU 44

อุปกรณ์ Multi Pro 1750

g327535

- | | |
|-----------------------------------|----------------------------------|
| 1. สวิตช์แขนบนโซน (พร้อมไฟสถานะ) | 3. สวิตช์ควบคุมการยกแขนบนด้านขวา |
| 2. สวิตช์ควบคุมการยกแขนบนด้านซ้าย | 4. กุญแจสตาร์ท |

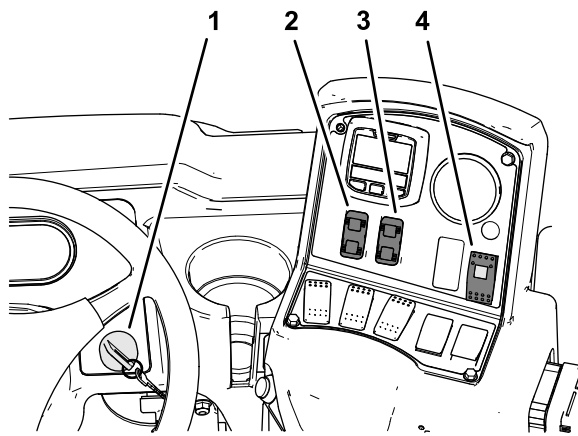


sU 45

อุปกรณ์ Multi Pro 5800

g327536

- | | |
|----------------------------------|-----------------------------------|
| 1. กุญแจสตาร์ท | 3. สวิตช์ควบคุมการยกแขนบนด้านซ้าย |
| 2. สวิตช์แขนบนโซน (พร้อมไฟสถานะ) | 4. สวิตช์ควบคุมการยกแขนบนด้านขวา |



สJ 46

อุปกรณ์ Multi Pro WM

g327537

- | | |
|-----------------------------------|----------------------------------|
| 1. ควบคุมการเปิด/ปิด | 3. สวิตช์ควบคุมการยกแขนบนด้านขวา |
| 2. สวิตช์ควบคุมการยกแขนบนด้านซ้าย | 4. สวิตช์แขนบนโซน (พร้อมไฟสถานะ) |

ไฟสถานะแขนบนโซน

หมายเหตุ: ไฟสถานะแขนบนโซน (สJ 44, สJ 45 หรือ สJ 46) บนสวิตช์จะสว่างขึ้นและแสดงสถานะของระบบแขนบนโซนดังต่อไปนี้

- **สว่างต่อเนื่อง:** ระบบแขนบนโซนเปิดใช้งานอยู่และทำงานได้ตามปกติ
- **กะพริบอย่างรวดเร็ว:** ระบบอยู่ในโหมดปรับเทียบ โดยจะกะพริบเป็นเวลา 20 วินาที
- **กะพริบช้าๆ:** เกิดข้อผิดพลาดในระบบ หรือคนแทนกโหมดอัตโนมัติโดยการควบคุมแขนบนฝั่งใดฝั่งหนึ่งหรือทั้งสองฝั่งด้วยตัวเองในขณะที่ระบบอยู่ในโหมดอัตโนมัติ

หมายเหตุ: หากเกิดความบกพร่องในระบบแขนบนโซน (เช่น โมเมนตัมจากเซ็นเซอร์) แขนบนจะยกขึ้นเป็นเวลาสองสามวินาทีแล้วหยุด ไฟบนสวิตช์แขนบน (บนแผงหน้าปัด) จะกะพริบช้าๆ ซึ่งแสดงว่าการควบคุมแขนบนฝั่งใดฝั่งหนึ่งหรือทั้งสองฝั่งหยุดทำงาน

การควบคุมแขนบนด้านนอกโดยใช้โหมดอัตโนมัติ

1. กดสวิตช์แขนบนโซน (สJ 44, สJ 45 หรือ สJ 46) ไปยังตำแหน่งเปิด

หมายเหตุ: ไฟบนสวิตช์แขนบนโซนจะสว่างขึ้น

2. ใช้สวิตช์ควบคุมการยกแขนบน (สJ 44, สJ 45 หรือ สJ 46) ยกแขนบนลง จนไถ่ระยะห่างจากพนกต้องการ
3. หากต้องการแทนกตำแหน่งแขนบนในโหมดอัตโนมัติ ให้ทำตามขั้นตอนต่อไป

หมายเหตุ: คุณสามารถแทนกการทำงานของแขนบนในโหมดอัตโนมัติชั่วคราวได้ โดยใช้สวิตช์ควบคุมการยกแขนบน (สJ 44, สJ 45 หรือ สJ 46) ยกแขนบนฝั่งใดฝั่งหนึ่งหรือทั้งสองฝั่งขึ้นหรือลง

- ยกแขนบนลงด้วยตัวเอง โดยกดสวิตช์ควบคุมการยกแขนบนค้างไปยงตำแหน่งยกลง จนกระทั่งแขนบนด้านนอกลดระดับลงมาจนไถ่ความสูงที่ต้องการ
- ยกแขนบนขึ้นด้วยตัวเอง โดยกดสวิตช์ควบคุมการยกแขนบนค้างไปยงตำแหน่งยกขึ้น จนกระทั่งแขนบนด้านนอกยกขึ้นจนไถ่ความสูงที่ต้องการ

หมายเหตุ: หากต้องการปรับแขนบนแค่ฝั่งเดียว แขนบนนอกฝั่งหนึ่งจะทำงานในโหมดอัตโนมัติต่อไป

4. หากต้องการเปลี่ยนมาใช้โหมดอัตโนมัติต่อ ให้กดสวิตช์ควบคุมการยกแขนบนไปยงตำแหน่งยกลง (สJ 44, สJ 45 หรือ สJ 46) สกคร เพื่อให้ส่วนควบคุมแขนบนโซนปรับความสูงของปลายแขนบนจนไถ่ระดับความสูงจากพนกที่กำหนดไว้

การควบคุมแขนบนด้านนอกโดยใช้โหมดแมนวล

1. กดสวิตช์แขนบนโซน (สJ 44, สJ 45 หรือ สJ 46) ไปยงตำแหน่งปิด

หมายเหตุ: ไฟบนสวิตช์แขนบนโซนจะดับลง

2. ใช้สวิตช์ควบคุมการยกแขนบนด้านซ้ายและด้านขวาเปลี่ยนความสูงของแขนบนด้านนอก (SU 44, SU 45 หรือ SU 46)

การใช้งานเครื่องลดพุง

สำคัญ: เมื่อใช้งานอุปกรณ์บนพนักสนามกไม่เรียบเสมอกัน ให้ลดความเร็วลงเพื่อป้องกันไม่ให้แขนบนกระทบกระแทกกับพนัก

การบำรุงรักษา

การทำความสะอาด

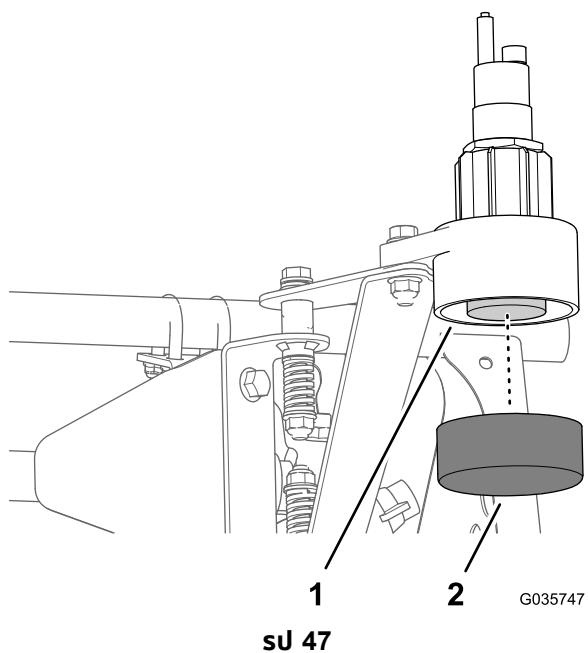
ใช้ผ้าขนานหมาดๆ ทำความสะอาดเซ็นเซอร์เป็นครั้งคราว หากเซ็นเซอร์เสียหายหรือสกปรกเกินไป ให้เปลี่ยนใหม่

สำคัญ: อย่ารดน้ำลงบนเซ็นเซอร์ แมตต์แรงดันน้ำในครัวเรือนอาจทำให้เซ็นเซอร์เสียหายได้
กอนกลางเครื่องลดพุงสารเคมี ควรครอบคลุมเซ็นเซอร์ให้สนิท

การจอดเกบ

เมื่อไม่ได้ใช้ระบบเซนเซอร์โซนิกเป็นเวลานาน ให้ใช้ฝาคันฝุ่นครอบปิดเซนเซอร์เพื่อปกป้องเซนเซอร์จากปัจจัยภายนอก

1. ปิดฝาใต้กระปุกเซนเซอร์ส่วนกลาง **su 47**



1. กระปุกเซนเซอร์ส่วนกลาง

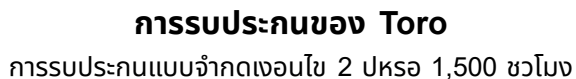
2. ฝา

-
2. ทำซ้ำขั้นตอนที่ 1 กับเซนเซอร์บนส่วนแขนบนด้านนอกของหุ่นยนต์

การแก้ไขปัญหา

หมายเหตุ: โปรดดูขอมูลการวินิจฉัยเพิ่มเติมในคู่มือซ่อมบำรุง ดสำเนาผังไฟฟ้าของผลิตภัณฑ์ใดก็ตามที่ www.Toro.com

ปัญหา	สาเหตุที่เป็นไปได้	การดำเนินการแก้ไข
แขนบมฝงหนงหรงกงสองฝงทำงานผิดปกติและไฟสถานะแขนบมโซนิกโมสวาง	1. ฟวสขาด 2. หลอดไฟขาด 3. สวนควมระบบไฟฟ้าหรือสายไฟเสียหาย	1. เปลี่ยนฟวสใหม่ 2. เปลี่ยนหลอดไฟ 3. ติดต่อตัวแทนจำหน่ายของ Toro ที่ได้รับอนุญาต
แขนบมฝงหนงหรงกงสองฝงทำงานผิดปกติและไฟสถานะแขนบมโซนิกกะพริบซ้ำๆ	1. เกิดข้อผิดพลาดเล็กน้อยกับระบบ 2. เกิดข้อผิดพลาดในระบบออกแรงหลังจากกลางข้อผิดพลาดไปแล้ว 3. ระบบไฮดรอลิกหรือระบบกลไกทำงานล้มเหลว	1. ใช้สวิตช์แขนบมยกแขนบมที่ทำงานผิดปกติมาเพื่อล้างข้อผิดพลาด 2. หากยังเกิดข้อผิดพลาดอีก ติดต่อตัวแทนจำหน่ายของ Toro ที่ได้รับอนุญาต 3. ซ่อมแซมปัญหาในระบบไฮดรอลิกหรือระบบกลไก
แขนบมฝงหนงหรงกงสองฝงทำงานผิดปกติและไฟสถานะแขนบมโซนิกสวาง	1. ฝาครอบเซ็นเซอร์เขาไปขวางหรือเขาไปในเส้นทางของเซ็นเซอร์	1. ถอดฝาครอบออกจากกระปุกเซ็นเซอร์ส่วนล่าง ปิดฝาครอบไว้ที่ด้านบนของเซ็นเซอร์



The Toro Company และบริษัทในเครือ และ Toro Warranty Company ตามข้อตกลงระหว่างกัน สนับสนุนผลิตภัณฑ์เพื่อการพาณิชย์ของ Toro ("ผลิตภัณฑ์") รวมกว่า ผลิตภัณฑ์ปราศจากน้ำมันทางตัวลดและงานฝีมือเป็นเวลา 2 ปีหรือการทำงาน 1,500 ชั่วโมง* แลวแตรวสโตโคเคดคอน การรับประกันบนผลิตภัณฑ์ทางบก ยกเว้นเครื่องเดินอากาศ (โปรดดูข้อแจ้งการรับประกันแยกต่างหากของผลิตภัณฑ์เหล่านี้) หากมีเงื่อนไขใช้สิทธิ์การรับประกันใดๆ เราขอเชิญผลิตภัณฑ์ให้คืนโดยไม่มีค่าใช้จ่าย ชงรวมถการวณจอย แรงงาน อะไหล่ และการขนส่ง การรับประกันเริ่มต้นตั้งแต่วันทดสอบของผลิตภัณฑ์ให้แก่ฟอปลกคนแรก * ผลิตภัณฑ์ตดตงด้วยมเตอรบนชงมโง

คุณเปรมพรพบผดชอบในการแจ้งตัวแทนจำหน่ายผลิตภัณฑ์เพื่อการพาณิชย์หรือฟาร์มผลิตและจำหน่ายอาหารปาล์มชนิดโรตารี่อบแห้งของคุณมาที่สำนักงานเกษตรอำเภอเมืองเชียงใหม่เพื่อขอรับใบอนุญาตประกอบกิจการค้าปลีกหรือค้าส่งสินค้าเกษตรหรืออาหารสัตว์หรืออาหารปาล์มชนิดโรตารี่อบแห้ง

ในฐานะเจ้าของผลิตภัณฑ์ คุณเป็นพรบผดชอบในการำรกรรขรและกรรปรบผดทกทท
 ตกรกกำหนดใน *คมอผใช้* กรรขอมเชมปญหขยขงผดทกทททกตขนขกรกรไม่ปฏบต
 ตกรกรำรกรรขรและกรรปรบทกกำหนดไม่ไดรบคคมครกรขงในการบประกน

ขอบทพร่องหรือการดำเนินงานผิดปกติของผลิตภัณฑ์ที่เกิดขึ้นในระหว่าง
ระยะเวลาประกันอาจไม่ใช่ว่าขอพร่องทางวัสดุหรืองานฝีมือทั้งหมด
การรับประกันสินค้าไม่ครอบคลุมสิ่งต่างๆ ต่อไปนี้:

- ขอบกพร่องของผลตกผลึกซึ่งเป็นผลจากการใช้ไฮโดรเจนเปอร์ออกไซด์ของ Toro หรือจากการตกตะกอนและใช้ส่วนผสมของไฮดรอกไซด์และไฮดรอกไซด์ของ Toro
- ขอบกพร่องของผลตกผลึกซึ่งเป็นผลจากการไม่ปฏิบัติตามการบำรุงรักษาและ/หรือการทำความสะอาด
- ขอบกพร่องของผลตกผลึกซึ่งเป็นผลจากการใช้งานผลตกผลึกในทางที่ผิด การละเลย หรือไม่ได้ใช้
- อะไหล่สึกหรอจากการใช้งานตามปกติโดยไม่ใช้ขอบกพร่อง ตัวอย่างของอะไหล่สึกหรอหรือการใช้งานที่ไม่เหมาะสมในการใช้งานผลตกผลึกตามปกติ รวมถึงแต่ไม่จำกัดเพียง หัวปั๊มและแผ่นรองเบรก แผ่นคลัตช์ ใบพัด ใบพัดพวง ลูกกลิ้งและแบริ่ง (บนล้อหรือตัวถัง) ใบพัดกลาง หัวเกน ล้อเลื่อนและแบริ่ง ล้อยาง ไส้กรอง สายพาน ส่วนประกอบหัวสเปรย์บางอย่าง เช่น ไส้กรอง หัวฉีด มอเตอร์วัดการไหล และเซวาล
- ขอบกพร่องที่เกิดจากอุปกรณ์ภายนอก รวมถึงแต่ไม่จำกัดเพียงสภาพอากาศ หลักปฏิบัติในการจัดเก็บ การเปลี่ยนแปลง การใช้เชื้อเพลิง น้ำยาหล่อเย็น น้ำมันหล่อลื่น สารเติมแต่ง ปิ๊พ น้ำ หรือสารเคมีที่ผ่านการรับรอง
- ขอบกพร่องหรือปัญหาตามประสิทธิภาพเนื่องจากการใช้เชื้อเพลิง (เช่น เบนซิน ดีเซล หรือไบโอดีเซล) ที่ไม่เป็นไปตามมาตรฐานอุตสาหกรรมที่เกี่ยวข้อง
- เสียงรบกวน การสั่นสะเทือน การสึกหรอและฉีกขาด และการเสื่อมสภาพตามปกติ “การสึกหรอและฉีกขาด” ตามปกติรวมถึงแต่ไม่จำกัดเพียง ความเสียหายต่อเบาะที่นั่งเนื่องจากการสึกหรอหรือรอยขีดข่วน สกหลาดลอก สดกเกอร์หรือหน้าต่างบนรถยนต์

ลคคากขอผลตกบท Toro ถงออกจากสทรฐอเมริกาหรอแคนาดาควรรดตอตัวแทนจำหนาย Toro (พขาย) เพอขอโนยบายการรบกปรกนสำหรบประเทศ จงหวด หรือรัฐของคณ
หากคณไมพพพจใหภบการของตัวแทนจำหนายหรอไมสามารถขอภมลกการรบกปรกนได ไมวาดวยเหตุผลใดก็ตาม โปรดตดตอสนยบการของ Toro กไดรบอนุญาต

อะโหลมากำหนดการเปลี่ยนตามการนำร่องหากกำหนดการบรรพ
กนตามระยะอาจแตกต่างกันการเปลี่ยนกหนดของอะโหลดกล่าว
อะโหลกเปลี่ยนกหนดแต่การบรรพเปลี่ยนความกหนดของตามระยะ
การบรรพเปลี่ยนของผลตกก และกลายเป็นกรพสนของ Toro Toro
จะเป็นตุดสนใจตุดการวางอะโหลและอะโหลรุดสน หรือเปลี่ยนกหนด
อะโหลอะโหลกำหนดการตุดใหม่มาอะโหลการบรรพเปลี่ยน

แบตเตอรี่ชนิดคายประจุได้โลกและชนิดลithium-ion จำนวนกิโลวัตต์-ชั่วโมงรวมตามกำหนดก็สามารถจ่ายไฟตลอดอายุการใช้งาน เทคนิคการใช้งาน การชาร์จ และการบำรุงรักษาอาจช่วยลดอายุการใช้งานโดยรวมได้ เนื่องจากแบตเตอรี่ในผลิตภัณฑ์บางตัวเปลี่ยนแปลง จำนวนการใช้งานระหว่างรอบการชาร์จจะค่อยๆ ลดลงจนกว่าแบตเตอรี่จะเสื่อมสภาพโดยสมบูรณ์ การเปลี่ยนแบตเตอรี่ที่ สอนสภาพเนื่องจากการใช้งานตามปกติถือเป็นความรับผิดชอบของเจ้าของ หมายถึง: (เฉพาะแบตเตอรี่ลิเทียมไอออน): โปรดดูคู่มือผลิตภัณฑ์ในใบรับประกัน แบตเตอรี่

Prostripe ตัดหญ้าแบบคลัทช์และคลัทช์เบรกในใบ (Crank-Safe Blade) ทุบมันอย่างปลอดภัยของแถบของ Toro (รวมถึงคลัทช์เบรกในใบ Blade Brake Clutch, BBC) + ขดจนคลัทช์ ซึ่งเปเปอร์ปรกติเดิมและใช้งานโดยพลัดตามขั้นตอนการใช้งานและการบำรุงรักษาและเข้า จะการคุมครองเพลอาของเหยวของเครื่องยนต์หลังจากการรประ-กนตลอดชีพ เครื่องตัดหญ้าแนวเสียดส, คลัทช์เบรกในใบ (Blade Brake Clutch, BBC) ของอุปกรณ์ทกลาวอนๆ ในโปรแกรมควบคุมองจากการรประ-กนเพลอาของเหยวตลอดชีพ

การปรบจนเครื่องยนต การหลอลน การทำควมสะอาดและขดเงา การเปลยนตวกรอง
น้ำยาหล่อยน และการบำรุงรภษากแ่นำงคหมดปนการซ่อมบำรุงผลตภณท Toro
ตามปคตบางสวนทกอเป็นคาใชจายของเจาของ

การซ่อมแซมโดยตัวแทนจำหน่ายหรือพยายกโตรบอนุญาตของ Toro
 เป็นวิธีที่ยาวนานที่สุดและปลอดภัยที่สุดในการรับประกัน

ทั้ง The Toro Company และบัตร Toro Warranty ไม่ได้นำผล
ขาดค่าเสียหายโดยอ้อม ค่าเสียหายเนื่องมาจากการผิดสัญญา
หรือค่าเสียหายจากผลลบเนื่อง ชะงักงันของการใช้งานผลิตภัณฑ์ Toro
มาพิจารณาหรือการรับประกัน รวมลดต้นทุนหรือค่าเสียหายใดๆ ของการ
จัดหาผลิตภัณฑ์แทนหรือการซ่อมบำรุงในระหว่างช่วงเวลาที่ทำงานผิดปกติ
หรือในช่วงที่ไม่ได้ใช้งานเพราะรอการซ่อมแซมเสร็จสิ้นภายใต้การรับประกัน ทั้งนี้
ไม่มีการประกันทดแทนใดๆ ยกเว้นการรับประกันตามรายละเอียดของเงื่อนไข
การรับประกันโดยปรัชญาทั้งหมดเกี่ยวกับความสามารถในการจำหน่ายใดก็ตาม
ที่เหมาะสมกับการใช้งานหรือจำกัดเฉพาะตามระยะเวลาของการรับประกันทุกข้อ

ในบางรัฐโมโนคญาตไทยยกเวนคาเสียหายนองมาจากการผลิตสญญาทร
 อคาเสหยาจากผลสบนอง หรือจำกักระยะเวลาการรประกันโดยปราย
 ดงบนขอยกเวนและขอจำกัอาจไมมผลบงคนไขบคน การรประกันระบบสรตามกฎ
 หมายบางอยางของคณ และคณอาจมสรอนๆ ทแตกตางกันไปในแตละรัฐ

ระบบควบคุมมลพิษในผลิตภัณฑ์ของเคอียาไดรตามควบคุมองศาการปนเปื้อนแยกต่างหาก ซึ่งไม่ไปตามข้อกำหนดของหน่วยงานคุ้มครองสิ่งแวดล้อม (EPA) ของสหรัฐอเมริกา และ/หรือคณะกรรมการการรักษากฎอากาศ (CARB) ของรัฐแคลิฟอร์เนีย ขีดจำกัดของโคมักกำหนดข้างต้นโดยผลการทดสอบระบบควบคุมมลพิษ โปรดดูคำแจ้งการรับประกันการควบคุมมลพิษของเครื่องยนต์ในใบประกอบผลิตภัณฑ์ของคุณ หรือบนเอกสารของผลิตภัณฑ์ของคุณ