



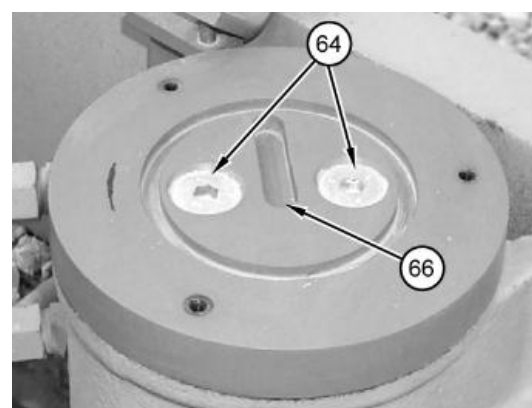
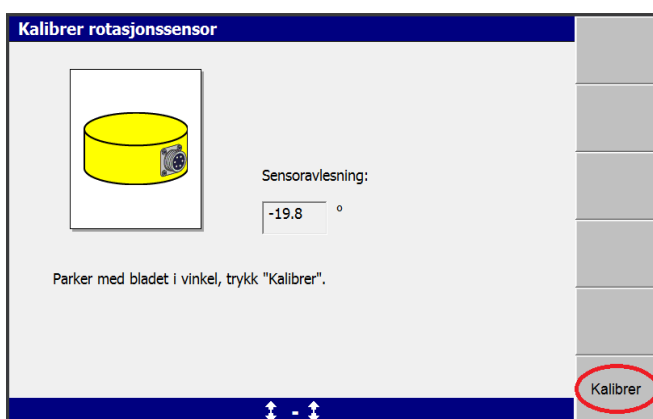
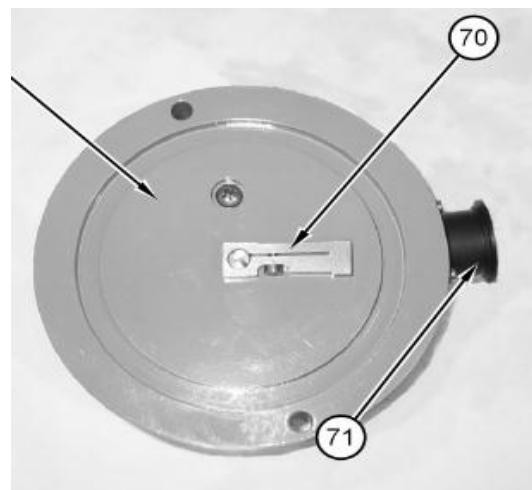
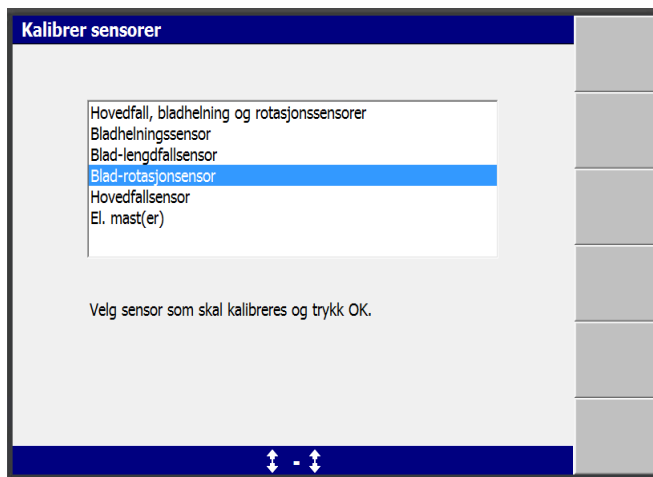
Kalibrering av RS400 rotasjonssensor

- *Ramme og blad må stå vinkelrett på maskinen .*
- *Trykk meny, innstillingsmeny- kalibrer sensorer.*
- *Velg **blad/rotasjonssensor** i kalibreringsmenyen.*
- *Monter sensoren i sporet 66, og se til at sensoren avgir en vinkel mellom 36- og minus 36 grader.*



Dersom sensoren måler høyere vinkel, må du løsne på armen 70 og feste den innenfor angitt vinkel.

- *Trykk **så kalibrer**, slik at bladvinkelen settes til null.*

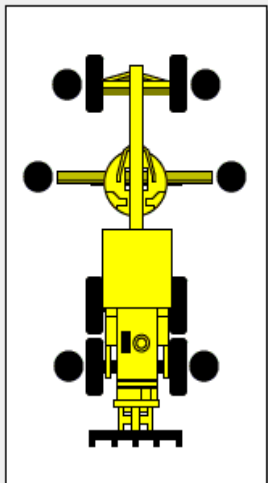


Alternativt; Velg **hovedfall, blad og rotasjonssensor** i kalibreringsmenyen og følg instruksene i bildet. Du kan når som helst avbryte kalibreringen.

Etter følgende 3 steg er alle sensorene ferdig kalibrert..

Velkommen

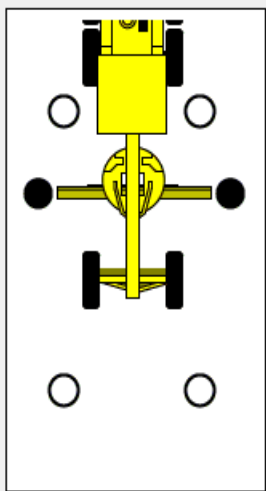
Sensorkalibrering må utføres regelmessig for å opprettholde nøyaktige resultater.



1. Parker på et jevnt hardt underlag.
2. Fjern hjulspor og forhøyninger.
3. Sentrer A-rammen og bladet.
4. Roter sirkelen slik at bladet står vinkelrett på maskinen.
5. Plasser bladet på bakken.
6. Merk blad- og dekkposisjoner som vist.

Trykk ➡ for å fortsette.

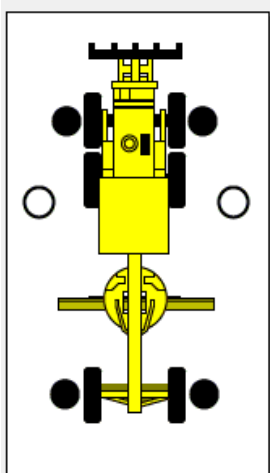
Rett inn bladet



1. Drei maskinen rundt og still bladet mot merkene.
2. Sett bladet på bakken.

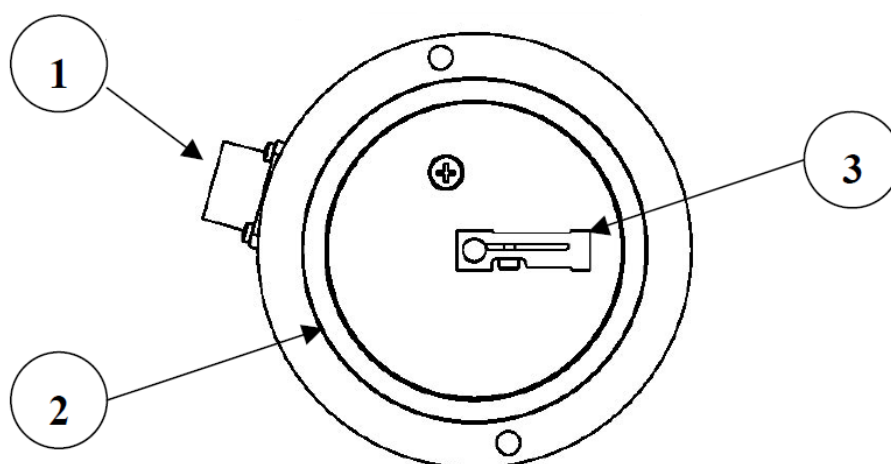
Trykk ➡ for å fortsette.

Rett inn hjulene



1. Flytt maskinen for å innrette dekkmerkene foran og bak.
2. Still bladet på bakken.

Trykk ➡ for å fortsette.



RS400 Parts

Item	Part Number	Description	Quantity
1	2103-9343S	Connector, Bulkhead, 6 Pin (Includes Hardware)	1
2	0355-3190	Bearing, Teflon	1
3	0395-3140S	Arm, Drive, RS400 (Includes screw)	1
--	0365-5310	Bushing, Rotation Sensor Mounting	3
--	8241-6008	Screw, Button, Socket, 10-32 x 1/2", SST	3