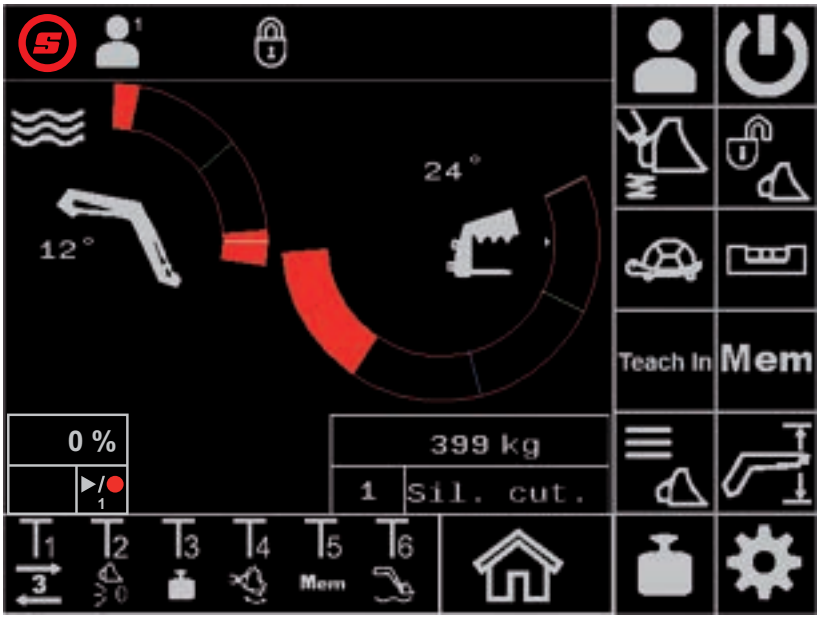
Instruções do software

ISOBUSConnected



Carregador frontal FS IB+, FZ IB+

Situação: 04/2025

3813600 B58SOF 0000000334 PT 001

Aviso legal

Wilhelm STOLL Maschinenfabrik GmbH

Postfach 1181, 38266 Lengede

Bahnhofstr. 21, 38268 Lengede

Telefone: +49 (0) 53 44/20 -222

Fax: +49 (0) 53 44/20 -182

E-mail: info@stoll-germany.com

Web: www.stoll-germany.com

Encomenda de peças sobresselentes

Telefone: +49 (0) 53 44/20 -144 e -266

Administração

Telefone: +49 (0) 53 44/20 -145 e -146

Fax: +49 (0) 53 44/20 -183

E-mail: parts@stoll-germany.com

Copyright

© Wilhelm STOLL Maschinenfabrik GmbH

A reprodução deste manual, tanto completa como também parcialmente, só é autorizada com a autorização da Wilhelm STOLL Maschinenfabrik GmbH. Qualquer contravenção obriga a indemnização e podem ter consequências penais.

O manual original é em alemão.

Os manuais em outras línguas foram traduzidos do alemão.

Índice

1 Sobre estas instruções do software . . . 4
1.1 Utilização e finalidade das instruções do software . . . 4
1.2 Validade das instruções do software . . . 4
1.3 Conservação dos documentos . . . 4
1.4 Documentos fornecidos . . . 4

2 Estrutura do software . . . 5
2.1 Navegação no menu . . . 5
2.2 Estrutura da página . . . 7
2.3 Símbolos . . . 8

3 Colocação em funcionamento . . . 9
3.1 Procedimento de arranque . . . 9
3.2 Criar e definir ferramentas . . . 11
3.3 Controlo antes de cada colocação em funcionamento . . . 16

4 Manuseamento . . . 17
4.1 Instruções gerais de utilização . . . 17
4.2 Página "Seleção de perfil" . . . 18
4.3 Página principal . . . 19
4.4 Página "Pesar" . . . 21
4.5 Página "Zonas de trabalho" . . . 24
4.6 Posição "Voltar à posição" . . . 25
4.7 Página "Ciclo de movimento (Teach In)" . . . 27
4.8 Página "Utilização de emergência" . . . 29
4.9 Página "Amortecimento da posição final e comportamento de resposta ajustável" . . . 30
4.10 Operar funções com botões do joystick . . . 32
4.10.1 Operar o 3.º circuito de comando . . . 32
4.10.2 Operar REAL3 . . . 33
4.10.2.1 Operar o modo contínuo . . . 34
4.10.3 Operar o 4.º circuito de comando . . . 35
4.10.4 Operar a posição flutuante . . . 35
4.10.5 Avançar para posição zero . . . 36
4.10.6 Operar a função "Agitar o balde" . . . 37
4.10.7 Operar a função "Pesar" . . . 37
4.10.8 Operar a função "Voltar à posição" . . . 37
4.10.9 Operar a função "Ciclo de movimento (Teach In)" . . . 37
4.10.10 Desativar a função "Versão paralela eletrónica" . . . 37
4.10.11 Operar o despejo rápido . . . 38
4.11 Proteção contra capotamento . . . 38

5 Deteção de erros em caso de avarias . . . 39
5.1 Páginas de diagnóstico . . . 39
5.2 Lista de erros . . . 44
5.2.1 Verificar o fusível +12V . . . 47

6 Atualizações do software . . . 48

7 Peças sobresselentes e serviço pós-venda . . . 48

7.1 Peças sobresselentes 48
7.2 Serviço pós-venda 48

8 Dados técnicos 48
8.1 Versão do software 48

Índice 49

1 Sobre estas instruções do software

1.1 Utilização e finalidade das instruções do software

As presentes instruções contém informações importantes em relação à utilização segura e ao funcionamento perfeito, correto e económico do software ISOBUSConnected para o carregador frontal da Wilhelm STOLL Maschinenfabrik GmbH. Destina-se ao operador e utilizador do carregador frontal e evita perigos e danos, tempos de imobilização e segura ou aumenta a vida útil do carregador frontal.

Antes da colocação em funcionamento do carregador frontal, as instruções do software deve ser lidas e compreendidas.

Para uma melhor legibilidade, a Wilhelm STOLL Maschinenfabrik GmbH é designado em seguida como "STOLL".

As indicações de direções referem-se à direção de marcha para frente, exceto indicação contrária.

1.2 Validade das instruções do software

As instruções do software são válidas exclusivamente para o software ISOBUSConnected do carregador frontal STOLL, a seguir designado "carregador frontal" ou como versão especial "FS IB+" ou "FZ IB+". O tipo do carregador frontal consta na placa de características.

As instruções do software resumem todas as funções do software e é válido para a seguinte versão:

Versão do software:	2
Revisão do software:	3181

i A versão e a revisão do software são apresentadas nas páginas de diagnóstico (consulte *5.1 Páginas de diagnóstico*).

1.3 Conservação dos documentos

As instruções fazem parte da máquina. Toda a documentação é composta destas instruções e dos manuais adicionais fornecidos e deve ser conservada sempre à mão de forma segura e seca no ou dentro do veículo. Em caso de aluguer ou venda do carregador frontal também deve entregar toda a documentação.

1.4 Documentos fornecidos

Em ligação com estas instruções do software aplicam-se os seguintes outros documentos:

- Manual de instruções do carregador frontal
- Manual de instruções do trator
- Manual de instruções das respetivas ferramentas
- Instruções de montagem do respetivo conjunto de montagem e dos equipamentos adicionais do carregador frontal

Observe na manipulação com o carregador frontal e em todos os trabalhos de serviço adicionalmente:

- as regras técnicas reconhecidas para os trabalhos seguros e corretos,
- os regulamentos legais em relação à prevenção de acidentes,
- os regulamentos legais em relação à proteção saúde e do ambiente,
- os regulamentos nacionais em vigor no país do operador / utilizador do carregador frontal,
- as especificações relevantes para a situação da técnica,
- os códigos da estrada.

2 Estrutura do software

2.1 Navegação no menu

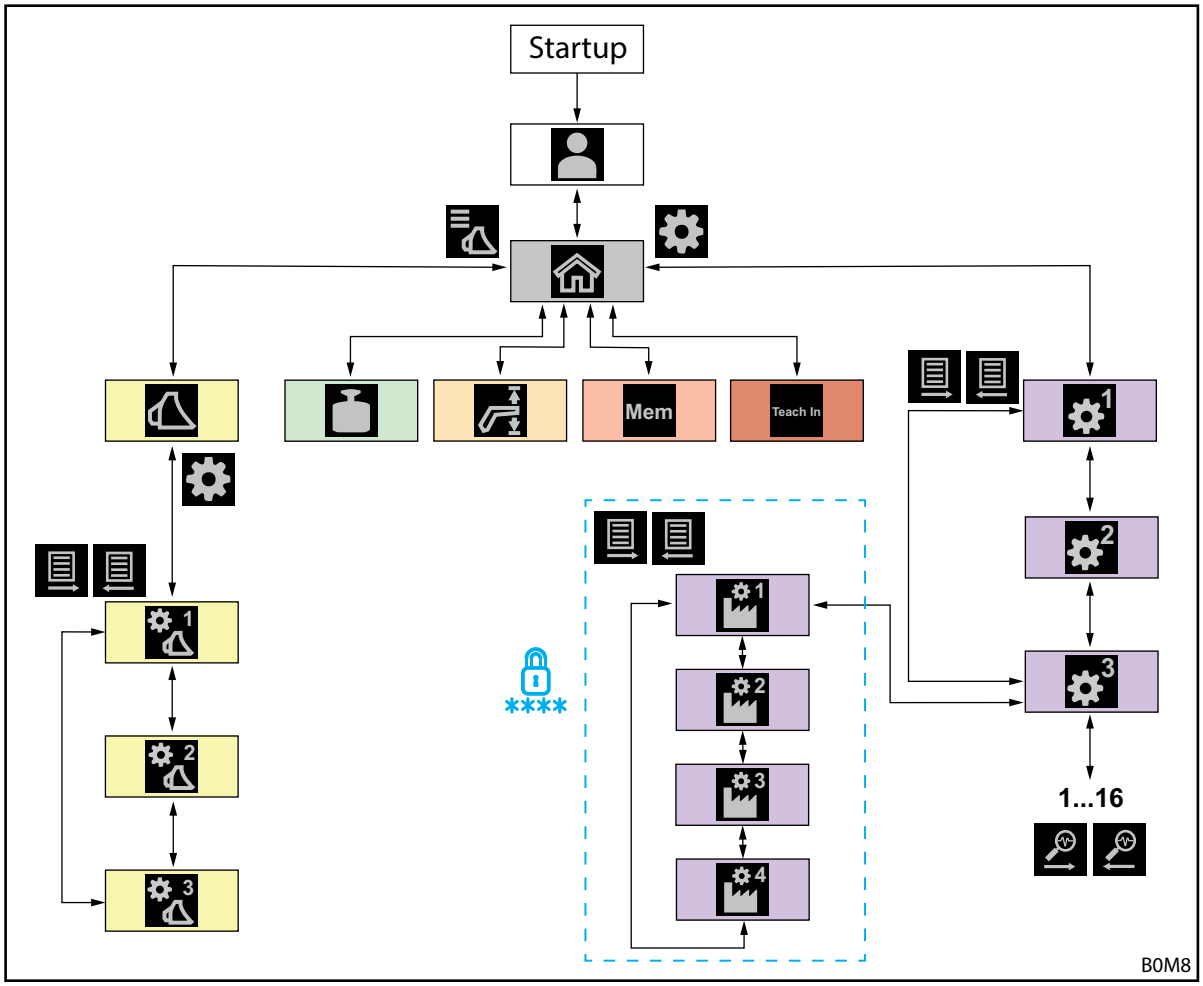


Fig. 1 Vista geral Navegação no menu

Símbolo	Página do menu	O que posso fazer aqui?
	Seleção do perfil (*4.2 Página "Seleção de perfil"*)	– Selecionar o perfil. – Atribuir o perfil permanentemente. – Ativar/desativar o «Easy Mode».
	Página principal (*4.3 Página principal*)	– Ativar/desativar a operação do carregador frontal. – Utilizar o bloqueio hidráulico da ferramenta. – Ler as posições atuais do braço oscilante/ferramenta. As seguintes funções podem ser ativadas/desativadas: – Amortecimento de vibrações – Slow Mode – Guiamento paralelo eletrónico
	Seleção de ferramentas (*3.2 Criar e definir ferramentas*)	– Navegar entre as ferramentas e selecionar uma ferramenta para o trabalho.

Símbolo	Página do menu	O que posso fazer aqui?
	Definições das ferramentas - Página 1 (*3.2 Criar e definir ferramentas*)	– Definir tipos de ferramentas (símbolo). – Definir nomes para as ferramentas. – Definir posição zero. – Definir e ativar zonas de trabalho específicas para ferramentas. – Redefinir as configurações das ferramentas para as configurações de fábrica. – Alterar a atribuição dos botões do joystick T1-T6. As seguintes funções podem ser ativadas/desativadas: – Amortecimento da posição final – Velocidade de descida independente da carga – Divisão de quantidades elétricas
	Definições das ferramentas - Página 2 (*3.2 Criar e definir ferramentas*)	– Calibrar a ferramenta.
	Definições das ferramentas - Página 3 (*3.2 Criar e definir ferramentas*)	– Definir o controlo e a limitação da pressão. – Liberar o 3.° e 4.° circuito de comando. – Definir o nível de escala para o 3.º/4.º circuito de comando. – Definir o caudal e a prioridade para o modo contínuo. As seguintes funções podem ser ativadas/desativadas: – Controlo preciso (40 %) para 3.°/4.° circuito de comando – Limitação da pressão – Modo contínuo
	Pesar (*4.4 Página "Pesar"*)	– Executar o processo de pesagem. – Somar pesagens. – Apagar pesagens. – Guardar pesagens. – Utilizar a função Tara.
	Zonas de trabalho (*4.5 Página "Zonas de trabalho"*)	– Definir as zonas de trabalho superior/inferior para o braço oscilante/ferramenta. – Ativar/desativar as zonas de trabalho para o braço oscilante/ferramenta.
Mem	Voltar à posição (*4.6 Posição "Voltar à posição"*)	– Definir posições Memory para o braço oscilante/ferramenta. – Ativar/desativar posições Memory para o braço oscilante/ferramenta. – Ativar/desativar o modo vinculado.
Teach In	Ciclo de movimento (Teach In) (*4.7 Página "Ciclo de movimento (Teach In)"*)	– Gravar, reproduzir e apagar programas.
	Definições - Página 1 (*4.9 Página "Amortecimento da posição final e comportamento de resposta ajustável"*)	Amortecimento da posição final e comportamento de resposta ajustável: – Definir o nível de amortecimento da posição final. – Definir o nível de escala. – Definir o nível das rampas de arranque e paragem. – Ativar/desativar o controlo preciso (40 %) para o braço oscilante e a ferramenta.
	Definições - Página 2 (*4.8 Página "Utilização de emergência"*)	Utilização de emergência: – Operar o carregador frontal através do ecrã (levantar, baixar, verter, recolher, acionar o 3.º circuito de comando).
	Definições - Página 3 (*5.1 Páginas de diagnóstico*)	Diagnóstico: – Liberar a posição flutuante para o braço oscilante e a ferramenta. – Redefinir as definições do perfil do condutor. – Definir a unidade de medida para pesagens. – Consultar os dados técnicos dos sensores. – Ver dados do joystick. – Ver mensagens de erro. – Ver a versão do software e do hardware.

i As páginas 1, 2, 3 e 4 estão protegidas por palavra-passe e só podem ser acedidas por técnicos de assistência e oficinas especializadas.

2.2 Estrutura da página

Legenda		Indicações
1	Barra de estado	A barra de estado são indicadas determinadas funções ativas. (consulte *2.3*). As funções ativas estão destacadas a verde.
2	Barra de softkeys	As softkeys indicadas dependem do menu ativo. Dependendo do terminal do trator, podem ser indicadas até 12 teclas de função.
3	Softkeys de função	As funções podem ser ativadas e desativadas pressionando as softkeys.
4	Softkeys de menu	As softkeys permitem aceder às páginas do menu correspondentes.
5	Campo de visualização do menu ativo	Aqui aparece a página em que se encontra atualmente.
6	Campo de visualização para a atribuição atual das teclas	dependendo da ferramenta selecionada
7	Indicador de atividade	dependente do menu ativo

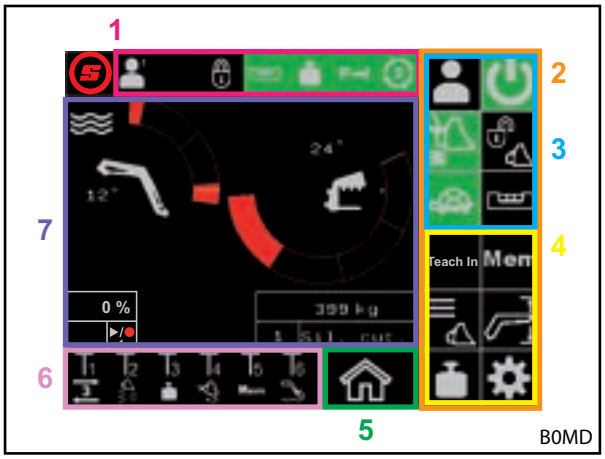


Fig. 2 Estrutura da página

2.3 Símbolos

Símbolos da barra de estado

Símbolo	significativo	Símbolo	significativo
	Perfil de condutor ativo		Bloqueio hidráulico da ferramenta, Hydro Lock (diferentes cores e representações possíveis, consulte *4.3 Página principal*)
			Pesar (cores diferentes possíveis, consulte *4.4 Página "Pesar"*)
			Limitação da pressão do 3.° circuito de comando ativa
			Modo contínuo libertado
	Versão paralela eletrónica ativa		Proteção contra capotamento ativada

Símbolos da atribuição dos botões

Símbolo	significativo	Símbolo	significativo
	Ativar a pesagem.		Ativar:desativar a posição flutuante.
	Ativar Voltar à posição.		Ativar esvaziamento rápido (desativar velocidade de descida independente da carga para a ferramenta).
	Ativar Agitar o balde.		Desativar a versão paralela eletrónica.
	Controlar Ferramenta posição nula.		Ativar REAL^3 (abrir a ferramenta).
	Ativar 3° circuito de comando.		Ativar REAL^3 (fechar a ferramenta).
	Ativar 4° circuito de comando.		Guardar a posição. / Iniciar o programa. / Cancelar o programa.

3 Colocação em funcionamento

3.1 Procedimento de arranque

Para poder trabalhar com o carregador frontal, é necessário executar o procedimento de arranque após cada arranque do trator. O procedimento de arranque pode variar muito de trator para trator, uma vez que o procedimento depende do fabricante do trator e do terminal instalado. O procedimento exato está descrito nas instruções do terminal do trator. A seguir, é descrito o procedimento de arranque utilizando como exemplo um Deutz com iMonitor.

Exemplo do procedimento de arranque

Executar o procedimento de arranque:

(1) Ativar AUX-N (OFF --> ON).

(2) Confirme a mensagem AUX-N que aparece com «Sim».

(3) Premir em Icon .

✓ Abre a página (seleção de perfil).

Fig. 3 Ecrã inicial

(4) Maximizar a página aberta.

(5) Clique no perfil de condutor desejado (, , ou).

> Se o perfil do condutor com fundo verde já estiver correto, prima a softkey .
>
> Para mais informações sobre os perfis e a página consulte *4.2 Página "Seleção de perfil"*.

✓ O perfil de condutor selecionado fica destacado a verde e abre a janela «Guardar».

(6) Premir a softkey .

✓ É emitido um sinal acústico para indicar que os dados foram guardados com êxito.

✓ Todas as alterações feitas nas páginas seguintes serão guardadas no perfil de condutor selecionado. Exceção: as configurações das ferramentas são guardadas em todos os perfis.

✓ Abre a página (página principal).

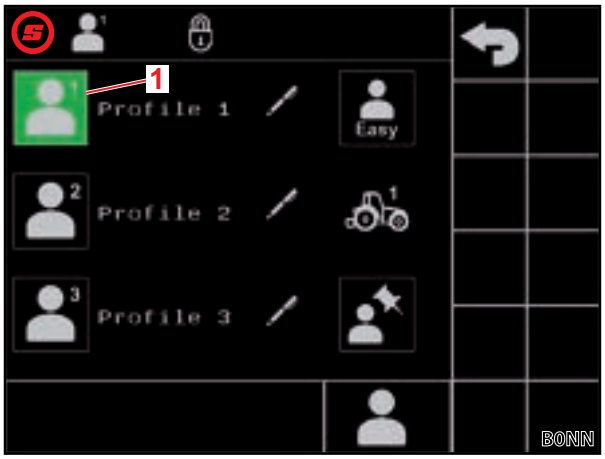


Fig. 4 Página «Seleção de perfil»

Legenda

1 Perfil de condutor ativo

O perfil selecionado é indicado no canto superior esquerdo da barra de estado.

(7) Premir a softkey para ativar a operação do carregador frontal.

✓ A softkey é realçada a verde.

(8) Verifique se a ferramenta apresentada no ecrã corresponde à ferramenta montada.

(9) Se necessário, selecione a ferramenta ou crie-a no software (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*).

Na primeira colocação em funcionamento, a STOLL recomenda montar e ajustar todas as ferramentas que serão utilizadas com o carregador frontal (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*).

✓ O procedimento de arranque está concluído.

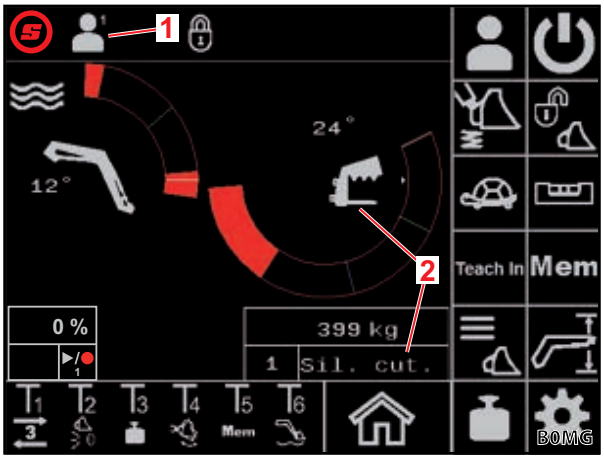


Fig. 5 Página principal

Legenda

1 Perfil de condutor ativo

2 Ferramenta selecionada

3.2 Criar e definir ferramentas

É possível criar até 10 ferramentas.

A tabela a seguir lista todas as ferramentas pré-definidas no software com as suas predefinições. Com exceção do número, todas as definições listadas abaixo podem ser alteradas.

Ferramentas disponíveis			Configurações de fábrica									
N.°	Modelo	Previsto para	Valor nominal para controlo da pressão [bar]	Amortecimento da posição final	Descida independente da carga	Divisão de quantidades elétricas	Caudal para modo contínuo [%]	Prioridade para o caudal do modo contínuo	3.° circuito de comando	4.° circuito de comando	Controlo da pressão	Modo contínuo
1		Pinças de corte/Divisor de fardos	185	■	■	■	0	--	■	--	--	--
2		Pinças para fardos	100	■	■	■	0	--	■	--	■	--
3		Porta paletes	185	■	■	■	0	--	--	--	--	--
4		Balde para toros	185	■	--	■	0	--	■	--	--	--
5		Balde com garra superior	185	--	--	■	0	--	■	--	--	--
6		Baldes	185	--	--	■	0	--	--	--	--	--
7		Forquilha para estrume	185	--	--	■	0	--	--	--	--	--
8		Elevador de cargas	185	■	■	■	0	--	--	--	--	--
9		Ferramentas universais/de terceiros	185	--	--	■	0	--	--	--	--	--
10		Ferramentas universais/de terceiros	185	--	--	■	0	--	--	--	--	--

■ = ativado

Todas as definições que devem ser feitas para cada ferramenta, a fim de permitir um funcionamento ideal, estão indicadas a seguir, após o título da ação, com um ponto de exclamação (!).

Selecionar a ferramenta:

➔ A ferramenta é montada no carregador frontal (consulte a descrição no manual de instruções do carregador frontal).

> O funcionamento do bloqueio hidráulico da ferramenta é descrito no capítulo *4.3 Página principal* deste documento.

(1) Premir na página (página principal) a softkey .

✓ Abre a página (seleção de ferramenta).

(2) Navegue até à ferramenta desejada utilizando as softkeys e .

(3) Selecionar a ferramenta e sair da página.

- ➢ Premir a softkey .
- ✓ Abre a janela para guardar.
- ➢ Premir a softkey .
- ✓ É emitido um sinal acústico para indicar que os dados foram guardados com êxito. Abre a página (página principal).

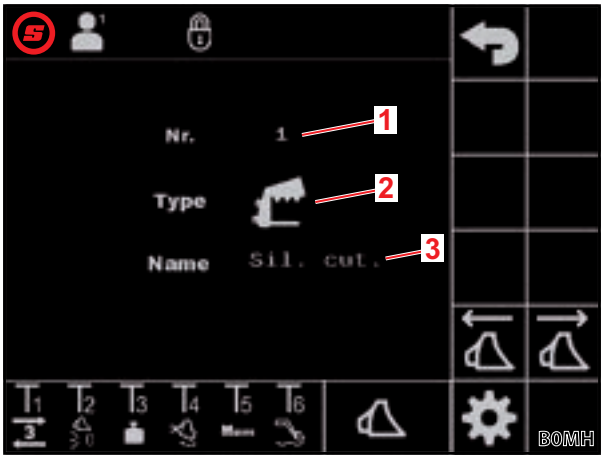


Fig. 6 Página «Seleção de ferramentas»

Legenda

1 N.° da ferramenta
2 Tipo de ferramenta
3 Nome da ferramenta

Ou:

(4) Abrir as definições das ferramentas.

- ➢ Premir a softkey .
- ✓ Abre a página (Definições das ferramentas - Página 1) para a ferramenta para a qual navegou anteriormente.

> Nas páginas das definições das ferramentas, é possível ajustar as definições de fábrica das ferramentas ou restaurar as definições de fábrica.

Definições das ferramentas - Página 1 ( )

Softkeys apresentadas					
Símbolo	**significativo**	**Símbolo**	**significativo**	**Símbolo**	**significativo**
RESET	Redefinir as configurações de fábrica.		Ativar/desativar o amortecimento da posição final para o braço oscilante e a ferramenta (consulte também *4.9*).	SET	Definir posição final superior (a posição atual é assumida).
SET 0	Definir posição zero (a posição atual é assumida).		Ativar/desativar a velocidade de descida independente da carga.	SET	Definir posição final inferior (a posição atual é assumida).
	Ativar/desativar zonas de trabalho específicas da ferramenta.		Ativar/desativar a divisão de quantidades elétricas.		

Zonas de trabalho específicas da ferramenta: As zonas de trabalho específicas da ferramenta só devem ser ativadas se podem ocorrer problemas específicos da ferramenta. Para isso, é necessário definir as posições finais. As zonas de trabalho específicas da ferramenta substituem as configurações gerais da zona (consulte *4.5 Página "Zonas de trabalho"*).

> Nos carregadores frontais FS IB+, premir a softkey ativada ( ) desativa a função e apaga as posições finais definidas. Nos carregadores frontais FZ IB+, a função não pode ser desativada, mas as posições finais definidas são apagadas ao premir a softkey ativada ( ).

Velocidade de descida independente da carga: A função permite uma velocidade de descida estável, independentemente da carga do braço oscilante e da ferramenta. A velocidade em si é determinada pela deflexão do joystick.

Divisão de quantidades elétricas: A função permite o acionamento simultâneo do braço oscilante, da ferramenta e do 3º/4° circuito de comando dependente da deflexão do joystick, sem que uma função seja prejudicada, por exemplo, por uma carga elevada, e depois fique atrasada.

Alterar o tipo de ferramenta:

(5) Toque no campo de entrada ao lado de «Tipo».

✓ Abre a lista.

(6) Premir o símbolo desejado.

(7) Confirmar a seleção.

✓ O tipo de ferramenta foi alterado.

Alterar o nome da ferramenta:

(8) Toque no campo de entrada ao lado de «Nome».

✓ Abre o campo de texto.

(9) Inserir o nome desejado.

Máximo de 10 caracteres disponíveis.

(10) Confirmar a entrada.

✓ O nome da ferramenta foi alterado.

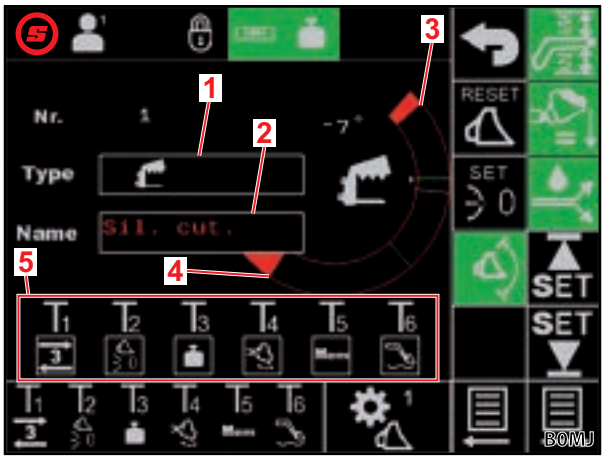


Fig. 7 Definições das ferramentas - Página 1

Legenda

1 Tipo de ferramenta
2 Nome da ferramenta
3 Posição final atual em cima
4 Posição final atual em baixo
5 Atribuição de botões específica para ferramentas

Alterar a atribuição dos botões:

(11) Premir o campo abaixo de T1.

✓ Abre a lista.

(12) Premir a função desejada.

(13) Confirmar a seleção.

✓ A atribuição dos botões foi alterada.

(14) Proceder da mesma maneira com os botões T2-T6.

Utilizar apenas tantos botões quantos os disponíveis no joystick. Atribua os botões inexistentes com um campo vazio.

Definir posições finais para as zonas de trabalho específicas da ferramenta:

As posições finais devem ser definidas quando, sem elas, possa ocorrer uma colisão entre os componentes da ferramenta e do carregador frontal ou do trator, ou também para evitar posições indesejadas da ferramenta (por exemplo, posição muito inclinada de um porta paletes).

(15) Só nos carregadores frontais FS IB+: premir a softkey .

✓ A softkey é realçada a verde.

(16) Mover a ferramenta para a posição final superior.

(17) Premir a softkey .

✓ A posição atual é adotada como posição final superior para a ferramenta.

(18) Mover a ferramenta para a posição final inferior.

(19) Premir a softkey .

✓ A posição atual é adotada como posição final inferior para a ferramenta.

Definir posição zero:

> A posição zero não precisa ser a posição horizontal, mas pode ser qualquer posição de trabalho padrão à qual o operador deseja retornar sempre.

(20) Mover a ferramenta para a posição zero.

(21) Premir a softkey .
- ✓ A posição atual é adotada como posição zero para a ferramenta.

(22) Premir a softkey .
- ✓ Abre a página (Definições das ferramentas - Página 2).

Definições das ferramentas - Página 2 ( )

Softkeys apresentadas			
Símbolo	**significativo**	**Símbolo**	**significativo**
SET	Definir a área de pesagem (a posição atual é assumida).	Calib	Iniciar o processo de calibração.

> A faixa de pesagem é sempre de 10° e não pode ser alterada, ou seja, a faixa de pesagem se estende do limite inferior até 10° acima.

Calibrar a ferramenta (!):

(23) Colocar o braço oscilante e a ferramenta na posição em que deve ser feita a pesagem.

> A STOLL recomenda uma posição do braço oscilante de 20°, para que a área de pesagem fique entre 20° e 30°. A posição da ferramenta deve estar, no mínimo, 10° abaixo do batente físico da ferramenta.

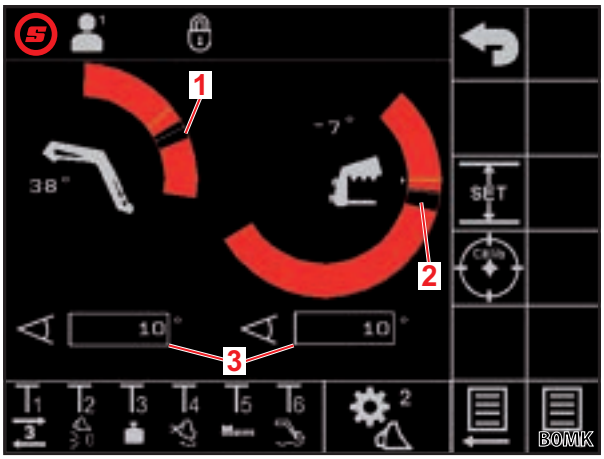


Fig. 8 Definições das ferramentas - Página 2

Legenda

1 Área de pesagem do braço oscilante
2 Área de pesagem da ferramenta
3 Faixa de pesagem

(24) Premir a softkey .
- ✓ As posições atuais são adotadas como limite inferior para a respetiva área de pesagem.

(25) Premir a softkey .
- ✓ A softkey pisca verde.

(26) Desloque o joystick na direção *Levantar* e mantenha-o nessa posição durante todo o processo de calibração.
- ✓ O processo de calibração inicia. O carregador frontal move-se durante o processo. O processo pode demorar até 2 minutos.
- ✓ O processo de calibração está concluído quando a softkey ficar verde de forma permanente.
- ✓ Na página (Pesar) aparece o ícone no indicador de atividade ao lado da ferramenta (consulte *4.4 Página "Pesar"*).

(27) Mover o joystick para a posição neutra.

(28) Premir a softkey .
- ✓ Abre a página (Definições das ferramentas - Página 3).

Definições das ferramentas - Página 3 ( )

A página só existe se o carregador frontal estiver equipado com um 3° circuito de comando.

Softkeys apresentadas					
Símbolo	**significativo**	**Símbolo**	**significativo**	**Símbolo**	**significativo**
SET P→I	Aceitar a pressão atual como limite de pressão.[1]	P→I	Ativar/desativar a limitação de pressão.[1,2]	3	Liberar/bloquear o 3.° circuito de comando.[1,4]
	Ativar/desativar o controlo preciso (consulte também *4.9*) para 3°/ 4° circuito de comando com valor fixo predefinido (40 %).[1]	3	Liberar/bloquear o modo contínuo.[1,3]	4	Liberar/bloquear o 4° circuito de comando.[1,4]

[1]opção adicional paga

[2]apenas possível com 3.º circuito de comando liberado

[3]apenas possível com limitação de pressão ativada e 3.º circuito de comando liberado

[4]Só quando o circuito de comando for liberado aqui, ele pode ser ativado e desativado através dos botões no joystick.

Limitação de pressão: A função permite limitar individualmente a força de fixação da ferramenta ou impede a sobrecarga do acionamento hidráulico em motores a óleo, desde que tenha sido definido um limite de pressão.

Modo contínuo: A função permite a execução contínua do 3° circuito de comando, desde que seja definido um caudal superior a 0.

Definir limite de pressão:

(29) Toque no campo de entrada ao lado de «SET P», introduza o valor desejado e confirme.

Ou:

(30) Crie a pressão desejada e pressione a softkey SET P→I.

✓ A pressão atual é registada como limite de pressão no campo de entrada ao lado de «SET P».

Determinar o caudal em % para modo contínuo:

(31) Toque no campo de entrada ao lado de «SET Q», introduza o valor desejado e confirme.

Para todas as ferramentas, o valor predefinido é 0%. A STOLL recomenda começar com um valor baixo e aumentar gradualmente até atingir a velocidade desejada.

✓ O caudal está definido.

Ao ativar a caixa ao lado de «Prio Q», o modo contínuo é priorizado em relação a outras funções no que diz respeito ao fluxo de óleo hidráulico.

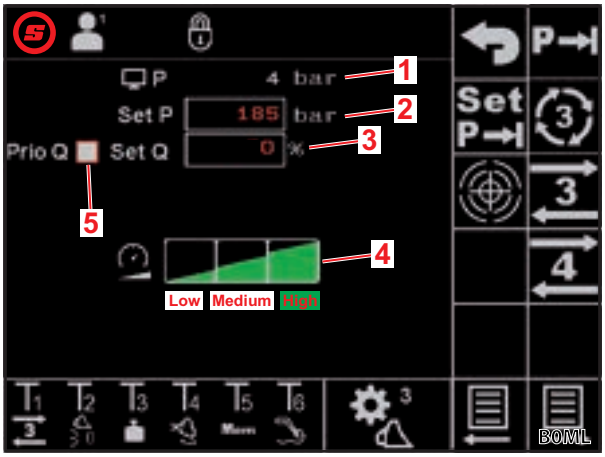


Fig. 9 Definições das ferramentas - Página 3

Legenda

1 Pressão atual
2 Limite de pressão definido
3 Caudal em % para modo contínuo
4 Níveis de escala para 3.º/4.º circuito de comando
5 Caixa de ativação para priorizar o modo contínuo

Determinar a escala para o 3.°/4.° circuito de comando:

(32) Toque no nível de escala desejado (Low, Medium, High).

✓ Os campos dos níveis ficam preenchidos em verde até ao nível selecionado. A escala está definida.

	Low	Medium	High
Escala	25 %	45 %	100 %[1]

[1]Configurações de fábrica

Com a escala, é possível reduzir a velocidade total do 3.º/4.º circuito de comando. Um valor de 100 significa uma velocidade de 100% com 100% da deflexão do joystick.

O valor definido aqui só esta ativo se o Modo Slow foi ativado na página principal através da softkey .

Exceção: se a limitação de pressão estiver ativada, é utilizada automaticamente a velocidade selecionada na escala, independentemente de o modo Slow estar ativado ou não.

Sair das páginas de definições:

(33) Premir a softkey .

✓ Abre a janela para guardar.

(34) Premir a softkey .

✓ É emitido um sinal acústico para indicar que os dados foram guardados com êxito.

✓ Abre a página (página principal).

3.3 Controlo antes de cada colocação em funcionamento

➢ Verifique antes de cada colocação em funcionamento todos os pontos da lista de verificação.

➢ Elimine os defeitos, eventualmente, detetados em posição e ambiente seguro.

➢ Utilize o carregador frontal apenas se estiver garantida uma utilização correta e segura.

Controlo	consulte também	efetuado
A ferramenta selecionada no software corresponde à ferramenta realmente instalada?	*3.2 Criar e definir ferramentas*	
O perfil do condutor selecionado está correto?	*4.2 Página "Seleção de perfil"*	

4 Manuseamento

4.1 Instruções gerais de utilização

Guardar dados

(1) Premir a softkey .

✓ Abre a janela para guardar.

(2) Premir a softkey .

✓ É emitido um sinal acústico para indicar que os dados foram guardados com êxito.

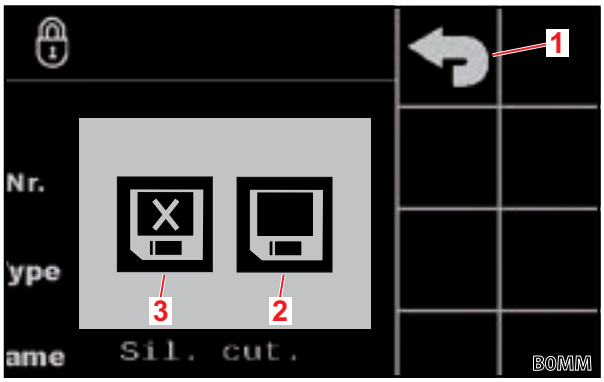


Fig. 10 Janela para guardar

Legenda

1 Softkey "Voltar"
2 Softkey "Guardar alterações"
3 Softkey "Sair sem guardar"

Ativar/desativar as funções

Símbolo	significativo	Procedimento
	Função ativada	*Ativar a função:* ➢ Premir a softkey. ✓ A softkey fica acesa em verde. ✓ A função está ativada.
	Função desativada	*Desativar a função:* ➢ Premir a softkey. ✓ A softkey é realçada a preto. ✓ A função está desativada.

Campos de entrada

Todos os valores em vermelho podem ser alterados:

(1) Toque no campo de entrada.

✓ Abre o campo de texto.

(2) Inserir o valor ou texto desejado.

(3) Confirmar a entrada.

Fig. 11 Exemplo de valor em vermelho

4.2 Página "Seleção de perfil"

Softkeys apresentadas					
Símbolo	**significativo**	**Símbolo**	**significativo**	**Símbolo**	**significativo**
1	Ativar/desativar o perfil de condutor 1, 2 ou 3.	Easy	Ativar/desativar o "Easy Mode".		Atribuir perfil de condutor selecionado de forma permanente.
2		1	Perfil atual do trator (apenas informação, não é softkey)		
3		2			

Alterar o nome do perfil do condutor:

(1) Premir a softkey .

✓ Abre o campo de texto.

(2) Inserir o nome desejado.

> Máximo de 10 caracteres disponíveis.

(3) Confirmar a entrada.

✓ O nome do perfil do condutor foi alterado.

Selecionar o perfil do condutor:

(1) Se desejar, premir a softkey .

> DICA: Com a softkey o perfil do condutor selecionado é atribuído de forma permanente e a página é ignorada no futuro ao iniciar o sistema.

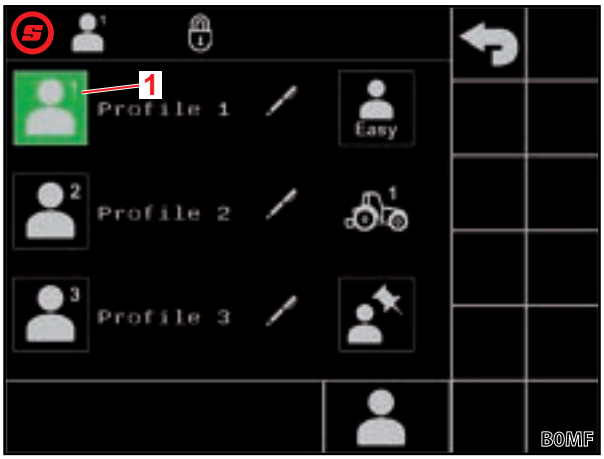


Fig. 12 Página «Seleção de perfil»

Legenda

1 Perfil de condutor ativo

(2) Clique no perfil de condutor desejado (, , ou).

✓ O perfil de condutor selecionado fica destacado a verde e abre a janela «Guardar».

(3) Premir a softkey .

✓ Todas as alterações feitas nas páginas seguintes serão guardadas no perfil de condutor selecionado. Exceção: as configurações das ferramentas são guardadas em todos os perfis.

✓ Abre a página (página principal).

> Redefinir as definições do perfil do condutor, consulte *5.1 Páginas de diagnóstico*.

Easy Mode

No Easy Mode, apenas uma seleção limitada de menus está disponível. Não é possível definir ferramentas e os valores para rampas, escala, controlo preciso e amortecimento da posição final são fixos. A ferramenta mais recentemente utilizada é apresentada como ferramenta. Quando o software é utilizado pela primeira vez, é apresentada a ferramenta n.º 1.

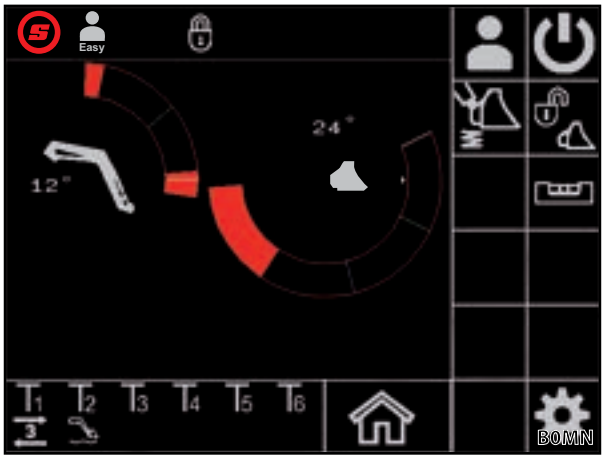


Fig. 13 Página principal no Easy Mode

Perfis do trator

Estão disponíveis 2 perfis do trator para que o carregador frontal possa ser utilizado em 2 tratores. O perfil de trator necessário é reconhecido automaticamente. Se o carregador frontal for utilizado noutros tratores, o perfil do trator mais antigo será sempre substituído no novo trator e as configurações básicas no software STOLL (potência da bomba, valores do joystick para a posição flutuante, medida do osso) e no terminal do trator terão de ser novamente efetuadas por uma oficina especializada.

4.3 Página principal

Softkeys apresentadas					
Símbolo	**significativo**	**Símbolo**	**significativo**	**Símbolo**	**significativo**
	Abrir a página "Seleção de perfil".		Ativar/desativar escala para braço oscilante, ferramenta e 3.º circuito de comando (Slow Mode, consulte também *3.2* e *4.9*).		Abrir/fechar bloqueio hidráulico da ferramenta[1].
	Ativar/desativar amortecimento de vibrações.		Ativar/desativar a operação do carregador frontal.		Ativar/desativar o guiamento paralelo eletrónico.

[1]opção adicional paga

Nos carregadores frontais FZ IB+, a versão paralela eletrónica pode otimizar a versão paralela mecânica.

Legenda	
1	Posição final em cima
2	Estado do bloqueio hidráulico da ferramenta
3	Posição Memory M1 (linha azul, consulte *4.6*)
4	Posição Memory M2 (linha verde, consulte *4.6*)
5	Posição final em baixo
6	Desvio da posição horizontal
7	Posição atual (linha branca)
8	Posição atual em graus
9	Resultado da última pesagem
10	Ferramenta selecionada com o n.º da ferramenta.
11	Teach In: Progresso do programa em %
12	Teach In: Indicação de estado

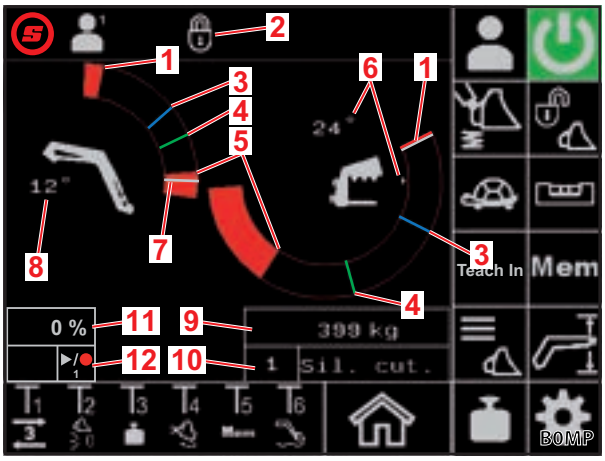


Fig. 14 Página principal

Utilizar o bloqueio hidráulico da ferramenta

Esta função é uma opção adicional paga.

Possíveis mensagens		significativo
Softkey	Barra de estado	
		Bloqueio da ferramenta fechado
		Bloqueio da ferramenta pronto para abertura
		Bloqueio da ferramenta aberto

Abrir o bloqueio da ferramenta:

➔ A posição atual do braço oscilante é < 25°.

(1) Premir a softkey .

✓ A softkey fica com fundo azul após cerca de 2 segundos. ( ). Na barra de estado aparece o ícone .

A softkey fica com fundo azul durante um tempo de ativação de 5 segundos. Após o tempo decorrido, ele volta a ficar preto (inativo).

(2) Premir a softkey .

✓ A softkey é realçada a cor-de-laranja ( ). Na barra de estado aparece o ícone .

✓ O bloqueio da ferramenta está aberto. O alívio do 3.° circuito de comando é feito automaticamente pelo sistema.

Fechar o bloqueio da ferramenta:

(3) Premir a softkey .

✓ A softkey é realçada a preto ( ). Na barra de estado aparece o ícone . O bloqueio da ferramenta está fechado.

✓ Abre a página (seleção de ferramenta).

(4) Selecionar a ferramenta e, se necessário, ajustar (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*).

4.4 Página "Pesar"

Softkeys apresentadas					
Símbolo	**significativo**	**Símbolo**	**significativo**	**Símbolo**	**significativo**
	Guardar pesagens.	Tara	Utilizar a última pesagem como tara.		Apagar a última pesagem.
	Somar pesagens.		Apagar o peso total.		Iniciar o processo de pesagem.

Legenda	
1	Ícone para uma ferramenta calibrada
2	Peso total
3	Número de pesagens
4	Peso pretendido
5	Diferença em relação ao peso pretendido
6	Resultado da última pesagem

Na página (páginas de diagnóstico), a unidade de medida pode ser alterada de kg para lbs (consulte *5.1 Páginas de diagnóstico*).

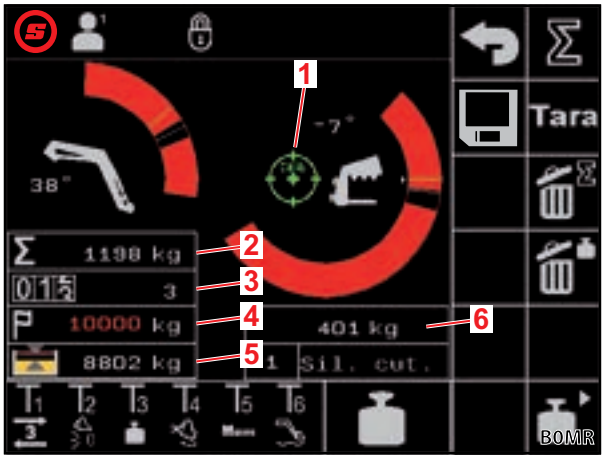


Fig. 15 Página "Pesar"

Possíveis mensagens na barra de estado		significativo
	pisca	Aguardar a deflexão do joystick. / O braço oscilante e a ferramenta movem-se para a posição de pesagem.
	acende permanentemente	Pesagem em curso.
	pisca (durante 5 segundos)	A ferramenta não está calibrada.
	acende permanentemente (durante 5 segundos)	Processo de pesagem interrompido. Ou: Ocorreu um erro durante a pesagem.

➢ Ao pesar, observe as seguintes tolerâncias de pesagem:

Área de pesagem	Tolerância
0-450 kg (0-992 lbs)	± 30 kg (66 lbs)
450-1000 kg (992-2205 lbs)	± 45 kg (99 lbs)
1000-3000 kg (2205-6614 lbs)	± 60 kg (132 lbs)

Executar a pesagem:

➔ A ferramenta está calibrada (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*).

➔ O trator está em terreno plano.

➔ O trator está parado.

(1) Premir a softkey ou premir o botão Tx ( ) no joystick.

O botão que deve ser premido depende da respetiva atribuição dos botões. Em *Fig. 15* é, por exemplo, o botão T3.

✓ O ícone aparece na barra de estado e pisca em verde.

(2) Desviar o joystick na direção *Levantar* e manter.

✓ O braço oscilante e a ferramenta movem-se para a posição de pesagem.

✓ A pesagem começa quando o ícone na barra de estado fica verde permanente. A pesagem está concluída quando o ícone desaparece da barra de estado. É emitido um sinal acústico para indicar que a pesagem foi executada com êxito. O resultado da pesagem é guardado e apresentado automaticamente.

Somar pesagens:

Esta função pode ser útil, por exemplo, se um veículo/reboque tiver de ser carregado apenas com uma determinada carga.

(1) Premir a softkey Σ.

✓ A softkey é realçada a verde.

(2) Se desejar, inserir o peso pretendido.

(3) Recolher a carga com a ferramenta.

(4) Executar a pesagem.

✓ O resultado da pesagem, o peso total e a diferença em relação ao peso desejado são automaticamente guardados e indicados. O contador do número de pesagens indica 1.

(5) Descarregar a carga.

(6) Recolher a carga com a ferramenta.

(7) Executar a pesagem.

✓ O resultado da pesagem, o peso total e a diferença em relação ao peso desejado são automaticamente ajustados e indicados. O contador do número de pesagens indica 2.

(8) Repita o procedimento quantas vezes for necessário.

(9) Após a conclusão, premir a softkey Σ.

✓ A softkey é realçada a preto.

Guardar dados de pesagem numa pen USB:

➔ O servidor de ficheiros ISOBUS está ativado (não é necessário em todos os terminais, consulte as instruções do terminal do trator).

(1) Inserir a pen drive no terminal ISOBUS.

DICA: Em alguns sistemas de servidor de ficheiros ISOBUS, também é utilizada uma memória interna. Isso pode causar problemas na seleção do meio de armazenamento. Nesse caso, pode ajudar criar um ficheiro log.ini vazio na pen USB. O ficheiro log.ini é utilizado para definir a exclusividade do suporte de memória e não a memória interna.

(2) Premir a softkey .

✓ A softkey é realçada a verde.

✓ Abre o campo de texto.

(3) Insira o nome desejado para o ficheiro e confirme.

✓ Um ficheiro csv é criado automaticamente no servidor de ficheiros ISOBUS.

O complemento introduzido é integrado no nome do ficheiro. O nome do ficheiro terá a seguinte estrutura: AAMMDD_hhmmss_<acréscimo ao nome do ficheiro>_P<índice do utilizador>.csv. Se o terminal não disponibilizar a data e a hora, será utilizado o contador de horas de funcionamento da unidade de comando.
Cada vez que a softkey é ativada, é iniciado um novo ficheiro.

(4) Executar os processos de pesagem.

✓ Cada pesagem e cada eliminação de uma pesagem/peso total, cada utilização da função tara, etc., são guardados no ficheiro (consulte *Fig. 16*).

(5) No fim da execução de todos os processos que deve ser guardados, premir a softkey .

✓ A softkey é realçada a preto.

(6) Retirar a pen USB através do servidor de ficheiros ISOBUS.

Em alguns servidores de ficheiros ISOBUS, é possível remover a pen USB após concluir o armazenamento. Isto deve ser sempre feito por motivos de integridade dos dados, desde que esta funcionalidade esteja disponível.

(7) Se desejar, retirar a pen USB do terminal ISOBUS.

Legenda	
Nr.	Número da ação
HH-MM-SS	Hora do armazenamento (hora-minuto--segundo)
W[kg]	Peso mais recente
S[kg]	Peso total
WCtr	Número de pesagens
T[kg]	Peso pretendido
R[kg]	Diferença em relação ao peso pretendido
A[kg]	Tara
TNr	Número da ferramenta utilizada
TName	Nome da ferramenta

User Nr 2, user name Profile 1

Nr.	HH-MM-SS	W[kg]	S[kg]	WCtr	T[kg]	R[kg]	A[kg]	TNr	TName
1	10-30-43	1209	1209	1	10000	8791	0	6	Bucket
2	10-31-33	1356	2565	2	10000	7435	0	6	Bucket
3	10-32-01	1187	3752	3	10000	6248	0	6	Bucket
4	10-35-23	1425	5177	4	10000	4823	0	6	Bucket
5	10-35-56	1078	6255	5	10000	3745	0	6	Bucket
6	10-50-17	0	0	0	0	0	0	6	Bucket
7	11-24-57	125	0	0	0	0	0	6	Bucket
8	11-27-58	0	0	0	0	0	125	6	Bucket
9	11-29-06	589	0	0	0	0	0	6	Bucket
10	11-31-39	785	0	0	0	0	0	6	Bucket

B0NK

Fig. 16 Exemplo de ficheiro Pesar

4.5 Página "Zonas de trabalho"

Softkeys apresentadas			
Símbolo	**significativo**	**Símbolo**	**significativo**
	Ativar/desativar zonas de trabalho dos braços oscilantes.	SET	Definir o limite superior das zonas de trabalho (a posição atual é assumida).
	Ativar/desativar zonas de trabalho da ferramenta.	SET	Definir o limite inferior das zonas de trabalho (a posição atual é assumida).

> As zonas de trabalho para a ferramenta só podem ser desativadas se nenhuma zona de trabalho específica da ferramenta estiver ativa nas definições da ferramenta (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*). Nos carregadores frontais FZ IB+, a zona de trabalho da ferramenta não pode ser desativada.
>
> Nos carregadores frontais FS IB+, premir a softkey ativada ( ) desativa a função e apaga a zona de trabalho definida. Nos carregadores frontais FZ IB+, premir a softkey ativada ( ) não desativa a função, mas apaga a zona de trabalho definida.
>
> A zona de trabalho definida para o braço oscilante permanece inalterada mesmo quando a função é desativada.

Definir a zona de trabalho:

(1) Premir a softkey ou .

✓ A softkey é realçada a verde.

> Nos carregadores frontais FZ IB+, a softkey já está ativada.

(2) Mover o braço oscilante ou a ferramenta até ao limite superior da zona de trabalho.

(3) Premir a softkey .

✓ A posição atual é adotada como limite superior. A zona de trabalho é ajustada em conformidade no indicador de atividade.

(4) Mover o braço oscilante ou a ferramenta até ao limite inferior da zona de trabalho.

(5) Premir a softkey .

✓ A posição atual é adotada como limite inferior. A zona de trabalho é ajustada em conformidade no indicador de atividade.

> Não é obrigatório definir um limite superior e inferior. Um limite também é suficiente.

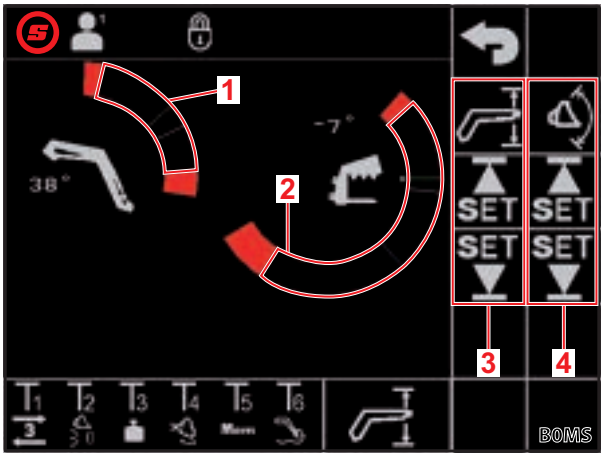


Fig. 17 Página "Zonas de trabalho"

Legenda

1 Zona de trabalho do braço oscilante
2 Zona de trabalho da ferramenta
3 Softkey para braço oscilante
4 Softkey para ferramenta

As zonas de trabalho ativas para o braço oscilante e a ferramenta também podem ser ultrapassadas (não se aplica a zonas de trabalho específicas da ferramenta, consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*):

(1) Desviar o joystick até ao limite da zona de trabalho.

(2) Mover o joystick para a posição neutra.

(3) Voltar a desviar o joystick até ao limite da zona de trabalho.

✓ A zona de trabalho está a ser sobrecarregada.

4.6 Posição "Voltar à posição"

Softkeys apresentadas					
Símbolo	**significativo**	**Símbolo**	**significativo**	**Símbolo**	**significativo**
Mem	Ativar/desativar posições Memory do braço oscilante.	2	Ativar/desativar o modo vinculado para posição M2.	SET M1	Definir posição Memory M1 (a posição atual da função ativa é assumida).
1	Ativar/desativar o modo vinculado para posição M1.	Mem	Ativar/desativar posições Memory da ferramenta.	SET M2	Definir posição Memory M2 (a posição atual da função ativa é assumida).

É possível guardar 2 posições para o braço oscilante e para a ferramenta:

– uma posição superior (M1)

– uma posição inferior (M2)

Legenda	
1	Posição Memory M1 para braço oscilante
2	Posição Memory M1 para ferramenta
3	Posição Memory M2 para ferramenta
4	Posição Memory M2 para braço oscilante

Definir a posição Memory M1:

(1) premir a softkey (para braço oscilante) e/ou (para ferramenta).

✓ A softkey é realçada a verde.

(2) Colocar o braço oscilante e/ou a ferramenta na posição desejada.

(3) Premir a softkey SET M1.

✓ A posição atual é adotada como M1. Na página principal, M1 é apresentado por uma linha azul na zona de trabalho do braço oscilante ou da ferramenta (consulte *Fig. 19*).

Definir a posição Memory M2:

(1) premir a softkey (para braço oscilante) e/ou (para ferramenta).

✓ A softkey é realçada a verde.

(2) Colocar o braço oscilante e/ou a ferramenta na posição desejada.

(3) Premir a softkey SET M2.

✓ A posição atual é adotada como M2. Na página principal, M2 é apresentado por uma linha verde na zona de trabalho do braço oscilante ou da ferramenta (consulte *Fig. 19*).

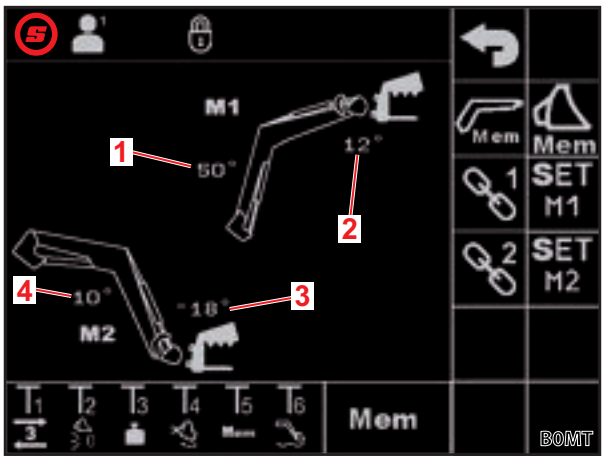


Fig. 18 Posição "Voltar à posição"

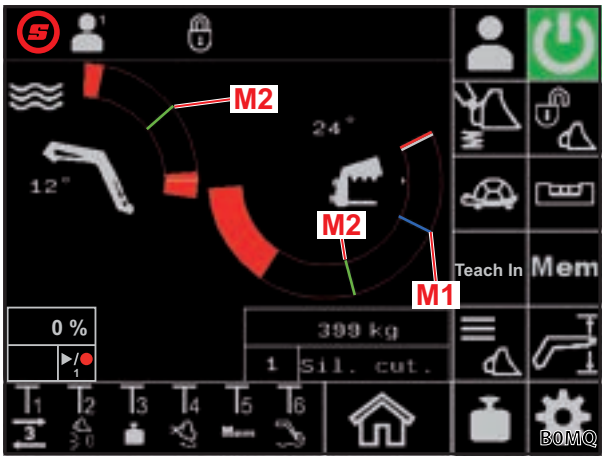


Fig. 19 Apresentação das posições Memory M1 e M2 na página principal

Acionar posições Memory individualmente:

➔ A posição Memory a ser acionada foi definida.

(1) Premir botão Tx (Mem) no joystick e, ao mesmo tempo, desviar o joystick na direção desejada e mantenha-o nessa posição.

i O botão que deve ser premido depende da respetiva atribuição dos botões. Em *Fig. 18* é, por exemplo, o botão T5.

Direção	Posição a ser alcançada
Elevar	Posição M1 para braço oscilante
Baixar	Posição M2 para braço oscilante
Recolher	Posição M1 para ferramenta
Verter	Posição M2 para ferramenta

✓ A softkey Mem na página (página principal) pisca a verde. A posição Memory é acionada. O botão pode ser solto. Manter o joystick até que a posição Memory seja alcançada.

Acionar posições Memory de forma vinculada:

➔ A posição Memory a ser acionada foi definida.

⚠ ATENÇÃO

Possível perigo de ferimentos devido ao rebaixamento não controlado!

A execução da função de *voltar à posição* no modo ligado pode provocar o embate da ferramenta no solo se a altura de elevação for demasiado baixa (menos de metade da altura de elevação). Assim, podem surgir acidentes e pessoas podem ser feridas gravemente.

- Assegurar-se de que o carregador frontal está suficientemente elevado (pelo menos metade da altura de elevação) antes de executar a função *Voltar à posição* no modo ligado.

(1) Premir na página Mem (Voltar à posição) a softkey Mem e Mem.

✓ As softkeys são realçadas a verde.

(2) Premir na página Mem (Voltar à posição) a softkey 1 e/ou 2.

✓ A softkey é realçada a verde.

(3) Premir botão Tx (Mem) no joystick e, ao mesmo tempo, desviar o joystick na direção desejada e mantenha-o nessa posição.

i O botão que deve ser premido depende da respetiva atribuição dos botões. Em *Fig. 18* é, por exemplo, o botão T5.

Direção	Posição a ser alcançada
Elevar	Posição M1 para braço oscilante e ferramenta
Baixar	Posição M2 para braço oscilante e ferramenta

✓ A softkey Mem na página (página principal) pisca a verde. As posições Memory são acionadas. O botão pode ser solto. Manter o joystick até que as posições Memory sejam alcançadas.

4.7 Página "Ciclo de movimento (Teach In)"

Softkeys apresentadas			
Símbolo	**significativo**	**Símbolo**	**significativo**
	Guardar a posição. / Iniciar o programa. / Pausar o programa.		Concluir a retomada e guardar. / Cancelar o programa.
Rec	Iniciar a retomada.		Apagar o programa.

A função "Teach In" é, em princípio, uma extensão da função "Voltar à posição". É possível guardar várias posições da ferramenta e do braço oscilante, que são então executadas sucessivamente. A função "Pesar" também pode ser integrada no processo. É possível guardar até 3 programas.

Legenda	
1	Softkey para seleção do programas
2	Indicação do tamanho do programa na memória
3	Progresso do programa em %
4	Indicação de estado

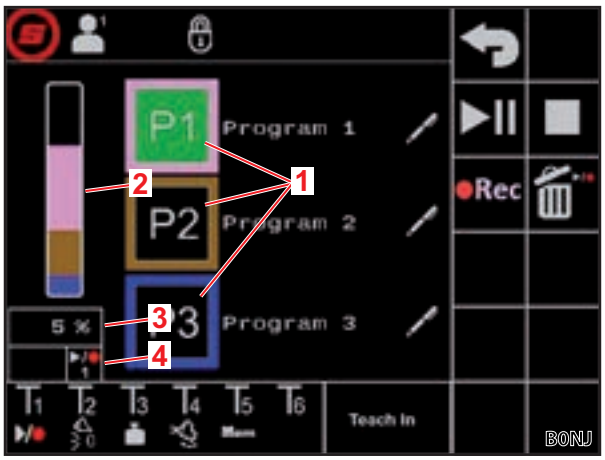


Fig. 20 Página "Ciclo de movimento (Teach In)"

Possíveis mensagens					significativo
Softkey	**Indicação de estado**				
P1 P2 P3				acende permanentemente	Programa 1/2/3 selecionado
P1 P2 P3				acende permanentemente	ainda não existe um programa válido guardado para esta posição do programa
REC	1	2	3	Softkey permanece acesa Indicação de estado pisca	pronto para a retomada
P1 P2 P3	1	2	3	acende permanentemente	Programa 1/2/3 selecionado e pronto para reprodução
	1	2	3	acende permanentemente	O carregador frontal move-se para a posição inicial do programa selecionado
	1	2	3	acende permanentemente	Programa 1/2/3 em execução
	1	2	3	pisca	O programa 1/2/3 foi interrompido (desviar o joystick na direção *Levantar* para continuar o programa.)
	1	2	3	acende permanentemente	Programa 1/2/3 em pausa. O braço oscilante e a ferramenta podem agora ser movidos normalmente. (Premir a softkey para continuar o programa.)

Retomar o programa:

(1) Premir a softkey P1, P2 ou P3.

✓ A softkey é realçada a verde.

✓ A softkey fica com fundo laranja se ainda não foi guardado nenhum programa válido para esta posição do programa.

(2) Premir a softkey Rec.

---

i Qualquer programa já guardado é apagado.

✓ A retomada inicia. A softkey é realçada a verde. A indicação de estado pisca a verde.

(3) Avançar para a primeira posição.

(4) Premir a softkey ▶II ou premir o botão Tx (▶/●) no joystick.

---

i O botão que deve ser premido depende da respetiva atribuição dos botões. Em *Fig. 20* é, por exemplo, o botão T1.

✓ A posição é guardada. É emitido um sinal acústico para indicar que os dados foram guardados com êxito.

(5) Avançar para todas as posições desejadas na ordem desejada e guardar da mesma forma.

---

i Se for realizada uma pesagem durante a retomada do programa (consulte *4.4 Página "Pesar"*), esta é guardada automaticamente no decorrer do programa e, quando o programa for reproduzido, é sempre realizada uma pesagem neste ponto do programa.

---

(6) Premir a softkey ■.

✓ A retomada é concluída e guardada. É emitido um sinal acústico para indicar que os dados foram guardados com êxito. A softkey Rec e o indicador de estado ficam com fundo preto.

(7) Se desejar, atribua nomes aos programas.

➢ Premir a softkey ✎.

✓ Abre o campo de texto.

➢ Inserir o nome desejado.

---

i Máximo de 10 caracteres disponíveis.

➢ Confirmar a entrada.

✓ O nome do programa foi alterado.

Iniciar o programa:

➔ Um programa está guardado para o espaço do programa.

(1) Premir a softkey P1, P2 ou P3.

✓ A softkey é realçada a verde. No indicador de estado aparece o ícone ▶/●1, ▶/●2 ou ▶/●3.

(2) Premir a softkey ▶II e desviar o joystick na direção *Levanta* e manter.

Ou:

Premir o botão Tx (▶/●) no joystick e desviar o joystick na direção *Levantar* e manter.

---

i O botão que deve ser premido depende da respetiva atribuição dos botões. Em *Fig. 20* é, por exemplo, o botão T1.

✓ A softkey e o indicador de estado ficam com fundo laranja. O carregador frontal move-se para a posição inicial do programa selecionado.

✓ Ao atingir a posição, a softkey e o indicador de estado ficam com fundo verde. O carregador frontal percorre agora as posições guardadas uma após a outra. O programa termina quando a softkey e o indicador de estado ficam com fundo preto.

Interromper o programa em execução:

(1) Mover o joystick para a posição neutra.
✓ O programa para. A indicador de estado pisca a azul.

(2) Desviar o joystick na direção *Levantar* e manter.
✓ O programa continua.

Pausar o programa em execução:

(1) Premir a softkey ▶II.
✓ O programa está em pausa. A softkey e o indicador de estado ficam com fundo azul. O braço oscilante e a ferramenta podem agora ser movidos normalmente.

(2) Premir a softkey ▶II.
✓ O programa continua.

Cancelar o programa em execução:

➢ Premir a softkey ■ ou premir o botão Tx (▶/●) no joystick.

i O botão que deve ser premido depende da respetiva atribuição dos botões. Em *Fig. 20* é, por exemplo, o botão T1.

✓ O programa é cancelado. O indicador de estado fica com fundo preto.

4.8 Página "Utilização de emergência"

Softkeys apresentadas					
Símbolo	**significativo**	**Símbolo**	**significativo**	**Símbolo**	**significativo**
	Elevar o braço oscilante.		Recolher a ferramenta.	3	Acionar o 3.° circuito de comando (fechar a ferramenta).
	Baixar o braço oscilante.		Verter a ferramenta.	3	Acionar o 3.° circuito de comando (abrir a ferramenta).

Através desta página, é possível continuar a operar o braço oscilante, a ferramenta e o 3.° circuito de comando, mesmo que os elementos de comando do trator tenham falhado, por exemplo, o joystick, ou que os sensores de ângulo não estejam a funcionar corretamente.

Fig. 21 Página "Utilização de emergência"

4.9 Página "Amortecimento da posição final e comportamento de resposta ajustável"

Símbolos apresentados					
Símbolo	**significativo**	**Símbolo**	**significativo**	**Símbolo**	**significativo**
	Ativar/desativar o controlo preciso (40 %) para o braço oscilante e a ferramenta.		Comportamento de resposta ajustável (rampas)	Start	Rampa de arranque da ferramenta
	Amortecimento da posição final para o braço oscilante e a ferramenta	Start	Rampa de arranque do braço oscilante	Stop	Rampa de paragem da ferramenta
	Escala para braço oscilante e ferramenta	Stop	Rampa de paragem do braço oscilante		

	Low	Medium	High
Amortecimento da posição final	8°	15°	25°[1]
Escala	25 %	45 %	65 %[1]
Rampa de arranque/paragem	200 ms	600 ms	1000 ms[1]

[1]Configurações de fábrica

Definir o nível:

➢ Toque no nível de escala desejado (Low, Medium, High).

✓ Os campos dos níveis ficam preenchidos em verde até ao nível selecionado.

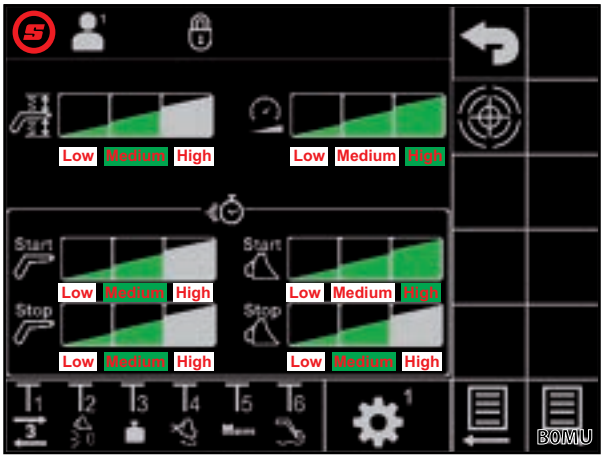


Fig. 22 Página "Amortecimento da posição final e comportamento de resposta ajustável"

Amortecimento da posição final

O amortecimento da posição final permite um arranque suave nas posições finais. A velocidade é reduzida automaticamente pouco antes de atingir a posição final mecânica, até que esta seja atingida. O início do processo de travagem pode ser selecionado através dos níveis Low, Medium, High.

Exemplo: No nível Low, o processo de travagem começa em função da deflexão do joystick, no máximo 8° antes de atingir a posição final mecânica (100% de deflexão do joystick = 8°, 50% de desvio do joystick = 4°, 25% de deflexão do joystick = 2°, etc.).

Escala

A escala permite reduzir a velocidade em toda a zona. Um valor de 65 (nível High) significa uma velocidade de 65% com 100% da deflexão do joystick.

O valor definido aqui só esta ativo se o Modo Slow foi ativado na página principal através da softkey (consulte *4.3 Página principal*).

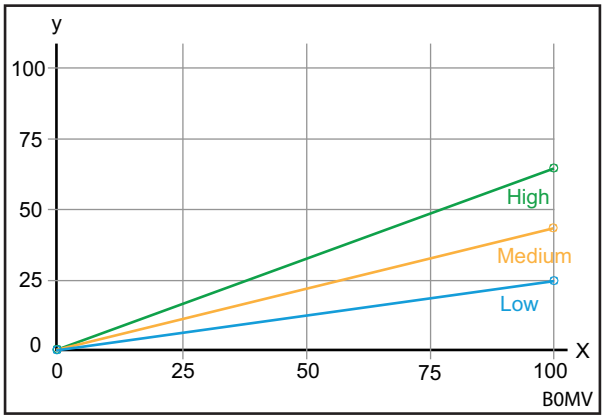


Fig. 23 Gráfico da escala

Legenda

x Controlo (%)

y Velocidade (%)

Rampas de arranque/paragem (comportamento de resposta ajustável)

Com a ajuda das rampas, é possível definir a sensibilidade do joystick. O comportamento de resposta define o tempo desde a deflexão do joystick até à deflexão total do pistão de controlo. Um ajuste de tempo baixo significa uma resposta rápida ao iniciar e parar o movimento do carregador frontal em função da deflexão do joystick. Um ajuste de tempo alto significa uma resposta atrasada ao iniciar e parar o movimento do carregador frontal em função da deflexão do joystick.

Exemplo: Com um tempo de 600 ms (nível Medium), o sinal de controlo atinge o valor máximo do controlo após 600 ms com uma deflexão do joystick de 100 %.

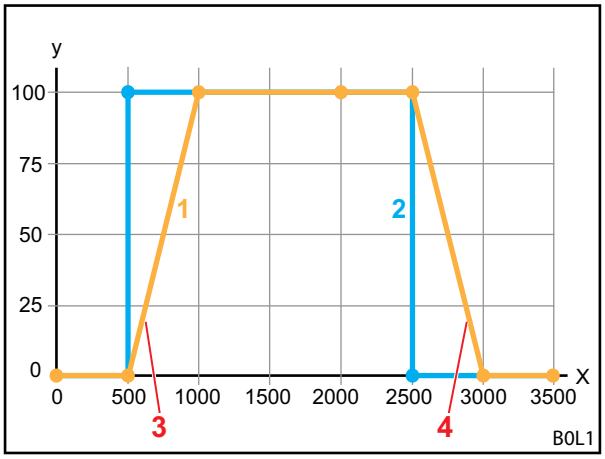


Fig. 24 Gráfico do comportamento de resposta ajustável

Legenda

1 Movimento do carregador frontal

2 Deflexão do joystick

3 Rampa de arranque

4 Rampa de paragem

X Tempo (ms)

Y Controlo

Controlo preciso

Através do controlo preciso, é possível reduzir a deflexão da válvula na parte inferior do joystick, aumentando assim a resolução do joystick na parte inferior. Com o joystick totalmente desviado, é sempre atingida 100% da velocidade. Com o controlo preciso ativado, o controlo é mais preciso na parte inferior da deflexão do joystick.

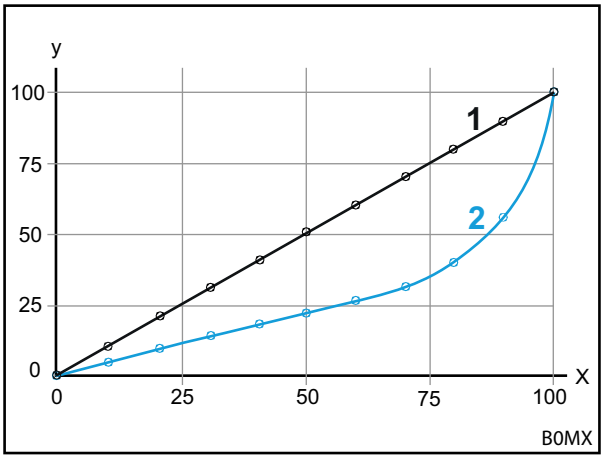


Fig. 25 Gráfico do controlo preciso

Legenda

1 Funcionamento normal (controlo preciso desativado)

2 Funcionamento com controlo preciso ativado

4.10 Operar funções com botões do joystick

4.10.1 Operar o 3.º circuito de comando

Esta função é uma opção adicional paga.

Operar o 3.º circuito de comando:

➔ O 3.° circuito de comando é ativado na página através da softkey (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*).

(1) Premir botão Tx ( ) no joystick e, ao mesmo tempo, desviar o eixo da ferramenta com o joystick na direção da função desejada.

O botão que deve ser premido depende da respetiva atribuição dos botões.
Em *Fig. 26* é, por exemplo, o botão T1.

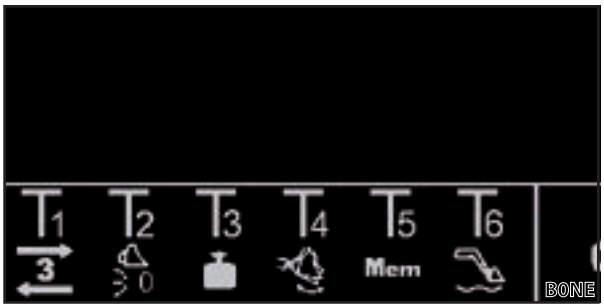


Fig. 26 Exemplo Atribuição dos botões

Direção	Função
Recolher	Fechar a ferramenta
Verter	Abrir a ferramenta

✓ O 3.º circuito de comando é operado.

(2) Para desativar, soltar o botão Tx ( ) no j oystick.

4.10.2 Operar REAL3

Esta função é uma opção adicional paga.

Operar REAL³:

➔ O 3.° circuito de comando é ativado na página através da softkey (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*).

(1) Premir o botão Tx (ou) no joystick e manter.

O botão que deve ser premido depende da respetiva atribuição dos botões.
Em *Fig. 27* é, por exemplo, o botão T1 ou T2.

Se a escala não estiver ativada (Slow Mode , consulte *4.3 Página principal*), a pressão do botão corresponde sempre a uma deflexão de 100% do joystick.

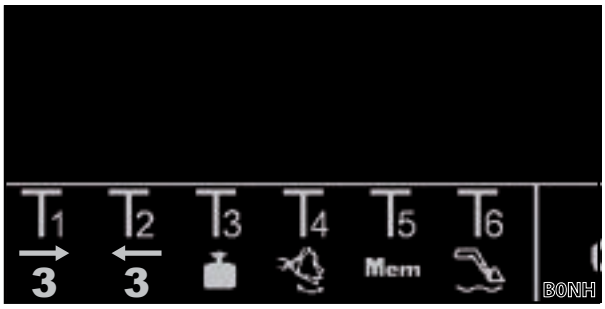


Fig. 27 Exemplo Atribuição dos botões

✓ O circuito de comando REAL³ é acionado enquanto o botão correspondente estiver pressionado.

Botão	Função
	Abrir a ferramenta
	Fechar a ferramenta

Em alguns tratores, o comando do REAL³ também pode ser atribuído ao botão basculante no joystick, se o botão basculante estiver associado a F3 ( ) na atribuição AUX-N. Neste caso, o comando é feito através do botão basculante:

Botão basculante para cima = abrir ferramenta

Botão basculante para baixo = fechar ferramenta

Se, na atribuição AUX-N, a atribuição foi invertida com a tecla , as funções (abrir/fechar ferramenta) são trocadas.

4.10.2.1 Operar o modo contínuo

Esta função é uma opção adicional paga.

Operar o modo contínuo:

➔ O 3.° circuito de comando é ativado na página através da softkey (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*).

➔ A limitação da pressão é ativada na página através da softkey (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*). Na barra de estado aparece o ícone .

➔ O modo contínuo é ativado na página através da softkey (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*). Na barra de estado aparece o ícone .

➔ Para o caudal (SET Q), existe um valor superior a 0% na página (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*).

Variante 1:

(1) Premir o botão Tx ( ) no joystick.

O botão que deve ser premido depende da respetiva atribuição dos botões.
Em *Fig. 28* é, por exemplo, o botão T2.

✓ O ícone aparece na barra de estado. O modo contínuo está ativado. O valor definido para o caudal determina a velocidade do movimento.

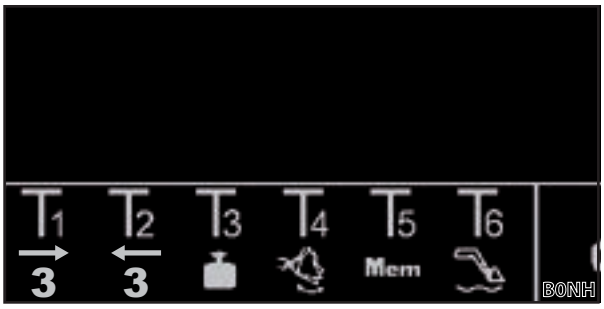


Fig. 28 Exemplo Atribuição dos botões

(2) Para desativar, premir o botão Tx (ou) no joystick.

✓ O ícone acende na barra de estado em verde permanente.

Variante 2:

➢ Se o botão basculante no joystick foi atribuído ao 3.° circuito de comando, a função pode ser ativada através do botão basculante (botão basculante na direção "Fechar ferramenta") em vez do botão (consulte variante 1). Para isso, o botão basculante deve estar associado a F3 ( ) na atribuição AUX-N. O restante funcionamento corresponde à variante 1. Para desativar a função, mova o botão basculante para cima ou para baixo.

Variante 3:

(1) Premir o botão Tx ( ) no joystick e desviar o joystick na direção *Recolher* e manter.

O botão que deve ser premido depende da respetiva atribuição dos botões.
Em *Fig. 29* é, por exemplo, o botão T1.

✓ O ícone aparece na barra de estado. O modo contínuo está ativado. O valor definido para o caudal determina a velocidade do movimento.

Fig. 29 Exemplo Atribuição dos botões

(2) Para desativar, premir novamente o botão Tx (ou) no joystick.

✓ O ícone acende na barra de estado em verde permanente.

Quando o modo contínuo não for mais necessário, bloqueie a função para evitar um manuseamento incorreto (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*).

4.10.3 Operar o 4.º circuito de comando

Esta função é uma opção adicional paga.

Operar o 4.º circuito de comando:

➔ O 4.° circuito de comando é ativado na página através da softkey 4 (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*).

(1) Premir botão Tx (4) no joystick e, ao mesmo tempo, desviar o eixo da ferramenta com o joystick na direção da função desejada.

O botão que deve ser premido depende da respetiva atribuição dos botões.
Em *Fig. 30* é, por exemplo, o botão T1.

Direção	Função
Recolher	Fechar a ferramenta
Verter	Abrir a ferramenta

Fig. 30 Exemplo Atribuição dos botões

✓ O 4.º circuito de comando é operado.

(2) Para desativar, soltar o botão Tx (4) no j oystick.

4.10.4 Operar a posição flutuante

⚠ ATENÇÃO

Possível perigo de ferimentos devido ao movimento inesperado!

Com o carregador frontal não totalmente rebaixado pode formar-se vácuo no cilindro hidráulico durante a posição flutuante. Isso tem como consequência o abaixamento não controlado do carregador frontal. Neste caso, pessoas podem ser feridas ou esmagadas.

- Utilize a posição flutuante apenas com o carregador frontal totalmente rebaixado.
- Não utilize a posição flutuante com ferramentas que exijam a presença de outras pessoas.
- Utilize a posição flutuante apenas quando não houver pessoas na zona de perigo.
- Não recolha em posição flutuante.

⚠ ATENÇÃO

Possível perigo de ferimentos devido a movimentos involuntários do carregador frontal!

Uma ativação acidental da posição flutuante pode levar a movimentos inesperados e descontrolados do carregador frontal. Neste caso, pessoas podem ser feridas ou esmagadas.

- A posição flutuante deve ser separada da posição de descida por uma resistência claramente percetível ou outra barreira. Se não for o caso, contactar uma oficina especializada e desativar a posição flutuante. O carregador frontal só pode ser reutilizado quando a posição flutuante estiver desativada.

No caso de alavancas de comando com encaixe, para ativar a posição flutuante, basta mover a alavanca de comando totalmente para a frente ou totalmente para a direita até encaixar (consulte o manual de instruções do carregador frontal, capítulo "Comando básico com alavancas"). Para isso, não é necessário atribuir um botão.

Ativar a posição flutuante:

➔ Liberar a posição flutuante na página através das softkeys e (consulte *5.1 Páginas de diagnóstico*).

➔ Para a posição flutuante do braço oscilante: A posição atual do braço oscilante é < 40°.

➔ Para a posição flutuante da ferramenta: A posição atual do braço oscilante é < 50°.

(1) Premir o botão Tx ( ) no joystick.

> O botão que deve ser premido depende da respetiva atribuição dos botões.
> Em *Fig. 31* é, por exemplo, o botão T6.

(2) Desviar o joystick em direção *Baixar* (posição flutuante do braço oscilante) ou *Verter* (posição flutuante da ferramenta).

✓ A posição flutuante está ativada. O ícone aparece no indicador de atividade da página principal, à esquerda ao lado do braço oscilante ou da ferramenta.

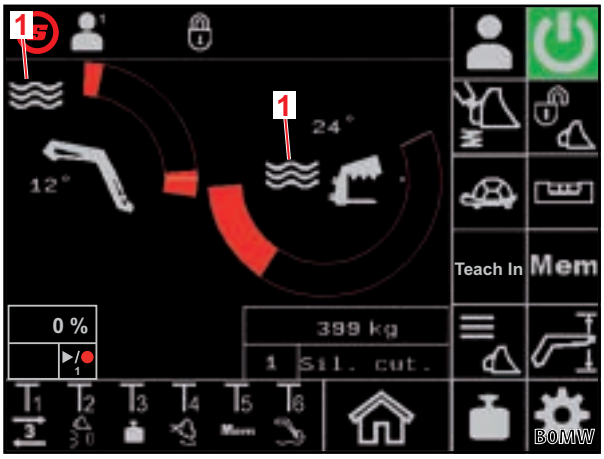


Fig. 31 Página principal

Legenda

1 Posição flutuante ativa

Desativar a posição flutuante:

(3) Premir novamente o botão Tx ( ) no joystick.

Ou:

Mover o joystick na direção oposta.

✓ A posição flutuante está desativada. O ícone desaparece do indicador de atividade.

4.10.5 Avançar para posição zero

Avançar para posição zero:

➔ A posição zero está definida para a ferramenta (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*).

(1) Premir o botão Tx (ou) no joystick e manter.

> O botão que deve ser premido depende da respetiva atribuição dos botões.
> Em *Fig. 32* é, por exemplo, o botão T2.

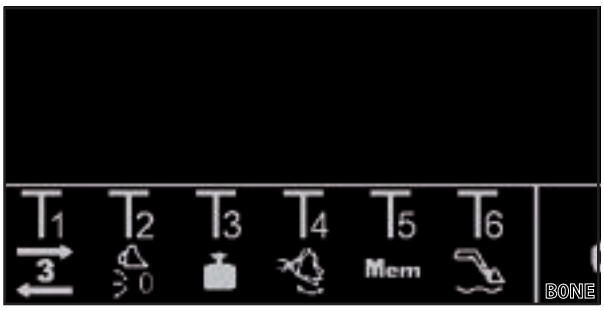


Fig. 32 Exemplo Atribuição dos botões

✓ A ferramenta desloca-se para a posição zero.

(2) Soltar o botão Tx ( ) assim atingir a posição zero.

4.10.6 Operar a função "Agitar o balde"

Agitar a ferramenta:

(1) Premir o botão Tx ( ) no joystick e desviar ao mesmo tempo o joystick para a direção *Verter* e manter.

O botão que deve ser premido depende da respetiva atribuição dos botões.
Em *Fig. 33* é, por exemplo, o botão T4.

✓ A ferramenta é posicionada na horizontal e, em seguida, movida rapidamente para a frente e para trás.

Fig. 33 Exemplo Atribuição dos botões

A deflexão do joystick determina a frequência do movimento. Uma deflexão mais forte significa uma frequência mais elevada, uma deflexão mais suave significa uma frequência mais baixa.

(2) Para desativar, soltar o botão Tx ( ) no j oystick.

4.10.7 Operar a função "Pesar"

➢ consulte *4.4 Página "Pesar"*

4.10.8 Operar a função "Voltar à posição"

➢ consulte *4.6 Posição "Voltar à posição"*

4.10.9 Operar a função "Ciclo de movimento (Teach In)"

➢ consulte *4.7 Página "Ciclo de movimento (Teach In)"*

4.10.10 Desativar a função "Versão paralela eletrónica"

Desativar a função:

➔ A função é ativada na página através da softkey (consulte *4.3 Página principal*). Na barra de estado aparece o ícone .

(1) Premir o botão Tx (ou) no joystick e manter permido.

O botão que deve ser premido depende da respetiva atribuição dos botões.
Em *Fig. 34* é, por exemplo, o botão T2.

✓ A softkey é realçada em preto e o ícone desaparece da barra de estado. A função fica desativada enquanto o botão estiver premido. Ao soltar o botão, a softkey volta a ficar com fundo verde e o ícone reaparece na barra de estado.

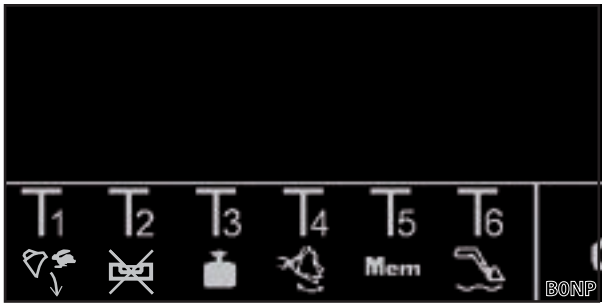


Fig. 34 Exemplo Atribuição dos botões

4.10.11 Operar o despejo rápido

Para um despejo rápido, a função "Velocidade de descida independente da carga" é desativada temporariamente para a ferramenta.

Operar o despejo rápido:

➔ A função "Velocidade de descida independente da carga" é ativada na página através da softkey (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*).

(1) Desviar o joystick para a direção *Verter* e premir o botão Tx ( ) no joystick e manter premido.

O botão que deve ser premido depende da respetiva atribuição dos botões.
Em *Fig. 35* é, por exemplo, o botão T1.

✓ O despejo rápido fica ativado enquanto o botão estiver premido. Ao soltar o botão, a função "Velocidade de descida independente da carga" é reativada e o despejo é feito independentemente da carga.

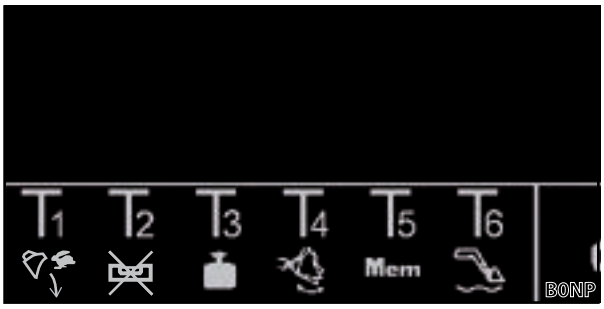


Fig. 35 Exemplo Atribuição dos botões

4.11 Proteção contra capotamento

O símbolo (proteção contra capotamento) aparece na barra de estado quando uma das seguintes condições é cumprida:

- Apenas para carregadores frontais FS IB+: O ângulo do braço oscilante é maior do que o ângulo do braço oscilante definido para a proteção contra capotamento e o ângulo total foi atingido ou excedido. A ferramenta não pode continuar a ser utilizada.

O ângulo de soma é formado pelo ângulo do braço oscilante e pelo ângulo da ferramenta. O ângulo de soma determina a altura máxima de elevação. A limitação da altura de elevação obtida pelo ângulo de soma destina-se a evitar, por exemplo, que as cargas tombem sobre o trator, pondo assim em perigo o operador. O ângulo de soma é definido pela oficina especializada durante a primeira colocação em funcionamento.

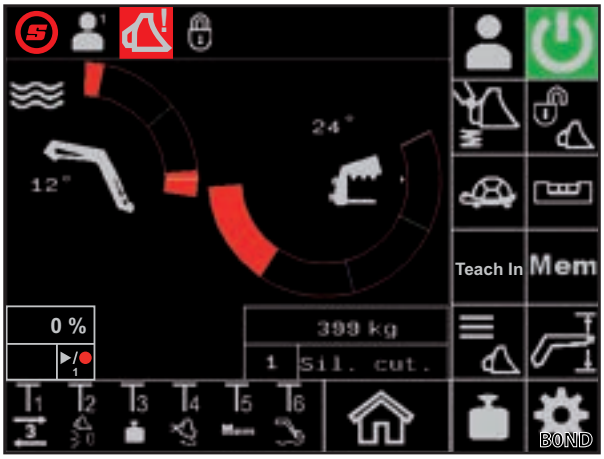


Fig. 36 Indicação Proteção contra capotamento

- Apenas para carregadores frontais FZ IB+: a ferramenta encontra-se no batente mecânico superior. O braço oscilante já está baixado ao máximo.
- O tipo ou nome da ferramenta foi alterado noutro perfil de condutor. Após mudar para a página (seleção de ferramentas), o ícone desaparece novamente.

5 Deteção de erros em caso de avarias

5.1 Páginas de diagnóstico

As páginas de diagnóstico (⚙³) servem para limitar a pesquisa de falhas em caso de avarias e, se necessário, identificar a falha.

Softkeys utilizados					
Símbolo	**significativo**	**Símbolo**	**significativo**	**Símbolo**	**significativo**
	Acesso às definições do serviço (protegido por palavra-passe)[1]	kg	Definir a unidade de medida (kg ou lbs).		Voltar às páginas de diagnóstico.
	Liberar a posição flutuante do braço oscilante.	lbs			Navegar pelas páginas de diagnóstico.
	Liberar a posição flutuante da ferramenta.		Redefinir as definições do perfil do condutor.		

[1]Acesso restrito a técnicos de assistência e oficinas especializadas

Alterar unidade de medida:

(1) Premir a softkey kg ou lbs.

✓ A softkey muda de kg para lbs ou lbs para kg. A unidade de medida apresentada corresponde à unidade de medida utilizada.

Sensores angulares do braço oscilante e da ferramenta

Legenda	
1	Ângulo do braço oscilante em graus
2	Ângulo da ferramenta em graus
3	Sensor de ângulo do braço oscilante
4	Sensor de ângulo da ferramenta

O valor dos sensores angulares deve estar entre 500 mV e 4500 mV.

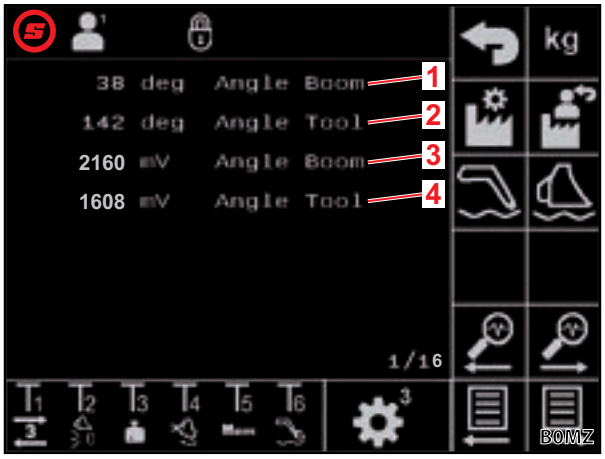


Fig. 37 Sensores angulares do braço oscilante e da ferramenta

Sensores de pressão do braço oscilante

Legenda	
1	Pressão no lado do pistão
2	Pressão no lado da haste
3	Dados brutos do sensor de pressão no lado do pistão
4	Dados brutos do sensor de pressão no lado da haste

O valor dos sensores de pressão deve estar entre 500 mV e 4500 mV.

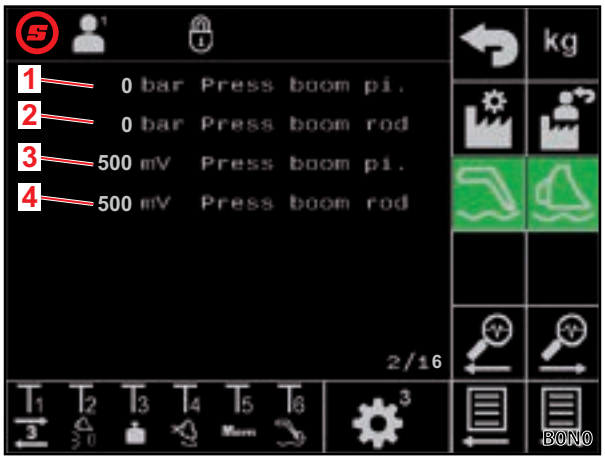


Fig. 38 Sensores de pressão do braço oscilante

Sensores de pressão da ferramenta

Legenda	
1	Pressão no lado do pistão
2	Pressão no lado da haste
3	Dados brutos do sensor de pressão no lado do pistão
4	Dados brutos do sensor de pressão no lado da haste

O valor dos sensores de pressão deve estar entre 500 mV e 4500 mV.

Fig. 39 Sensores de pressão da ferramenta

Sensor de pressão no 3.° circuito de comando

Legenda	
1	Pressão do 3.º circuito de comando
2	Dados brutos da pressão do 3.° circuito de comando

O valor dos sensores de pressão deve estar entre 500 mV e 4500 mV.

Fig. 40 Sensor de pressão no 3.° circuito de comando

Valores Debug — para fins internos de diagnóstico

Legenda	
1	Valor Debug 1
2	Valor Debug 2
3	Valor Debug 3

Fig. 41 Valores Debug

Rotação do motor

Legenda	
1	Rotação do motor

Fig. 42 Rotação do motor

Diagnóstico do joystick — Deflexão do joystick

Legenda	
1	Deflexão do joystick em %
2	Dados brutos do joystick
X	Ferramenta
Y	Braço oscilante
Z	Eixo 3, se disponível

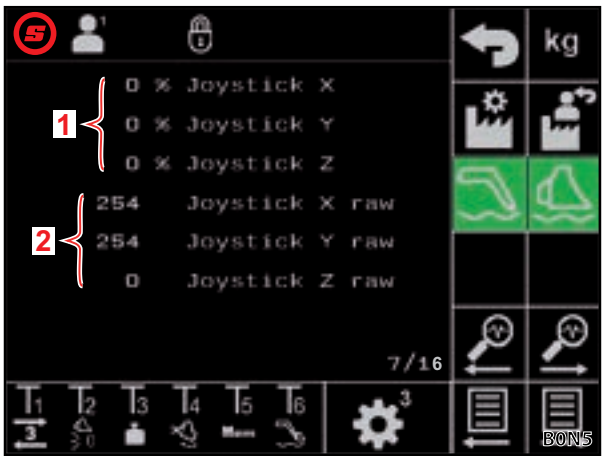


Fig. 43 Dados em relação à deflexão do joystick

Diagnóstico do joystick — Valores AUS-N

Legenda	
1	AUX-N-ID
2	Valor AUX-N 1
3	Valor AUX-N 2
4	Dados brutos do joystick
X	Ferramenta
Y	Braço oscilante
Z	Eixo 3, se disponível

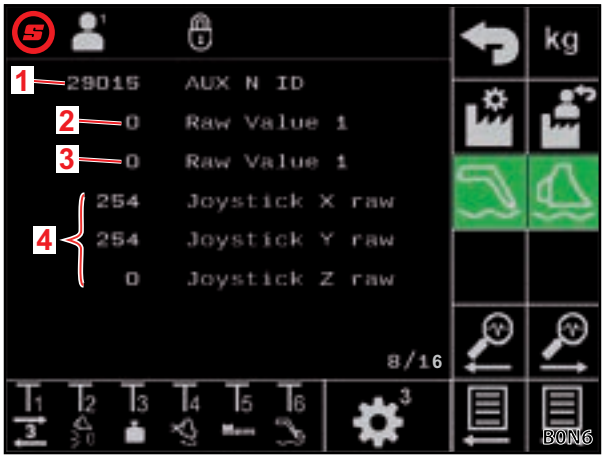


Fig. 44 Valores AUX-N

Diagnóstico do joystick — Variáveis

Legenda	
1	Variável Ctrl 1
2	Variável Ctrl 2
3	Variável de estado 1
4	Variável de estado 2

Fig. 45 Variáveis

Diagnóstico Saídas

Legenda	
1	Valor nominal da válvula do braço oscilante
2	Valor nominal da válvula da ferramenta
3	Valor nominal da válvula do 3.° circuito de comando
4	Valor nominal da comutação do 4.° circuito de comando
5	Valor nominal Hydro-Lock
6	Valor nominal do amortecimento de vibrações

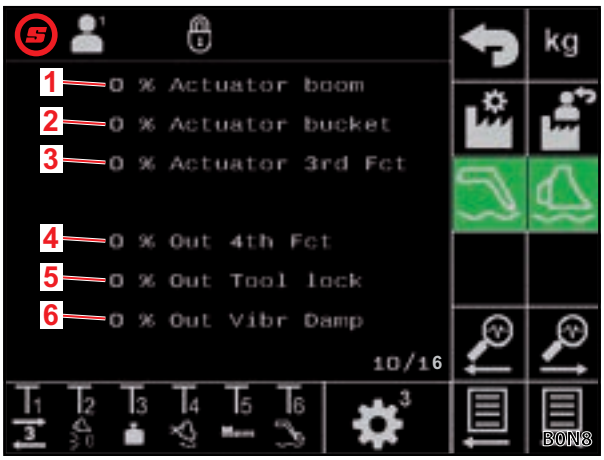


Fig. 46 Diagnóstico Saídas

Indicação de erro — erro atual

Legenda	
1	Erro atual

O significado dos códigos de erro, fontes e grupos está descrito nas informações da oficina (disponível apenas para técnicos de assistência e oficinas especializadas).

Fig. 47 Indicação de erro

Indicação de erro — Lista de erros

Legenda	
1	Indicação dos últimos erros ocorridos

São apresentados os últimos 10 erros.

Fig. 48 Indicação de erro

Dados Teach-In — utilização interna

Fig. 49 Dados Teach In

Dados do software da unidade de comando

Legenda	
1	Versão do software do carregador frontal
2	Revisão do software do carregador frontal
3	Versão do software da aplicação
4	Versão do software do Isobus
5	Código para opções ativadas

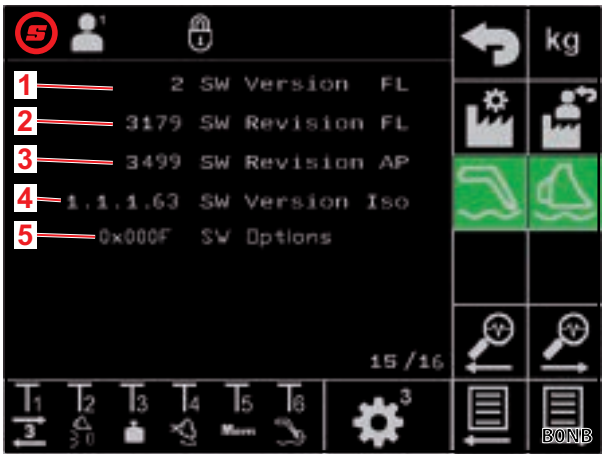


Fig. 50 Dados do software

Dados do hardware da unidade de comando

Legenda	
1	Número de série da unidade de comando
2	Versão do hardware
3	Revisão do hardware
4	Código do aparelho
5	N.° da peça
6	Contador de horas de funcionamento

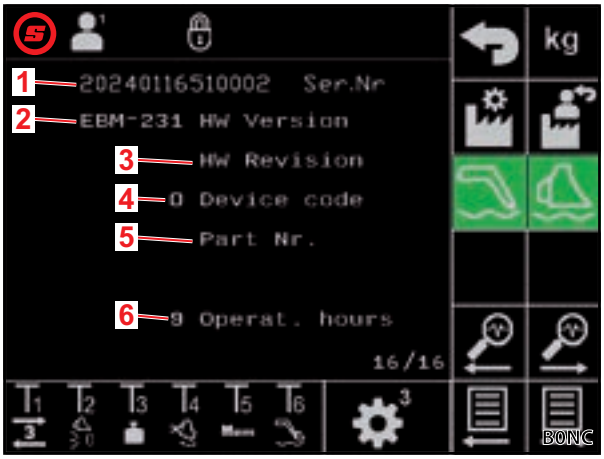


Fig. 51 Dados do hardware

5.2 Lista de erros

⚠ ATENÇÃO

Perigo de morte e danos materiais devido à segurança que falta!

Trabalhos de deteção de erros e de reparação não efetuados corretamente prejudicam a segurança do carregador frontal.

- Os trabalhos de reparação necessários só podem ser efetuados por uma oficina especializada.

Esta lista de erros refere-se apenas a possíveis causas elétricas. Outros fatores, como ligações hidráulicas, mangueiras, óleo hidráulico, etc., são abordados no manual de instruções do carregador frontal.

- Antes de iniciar a procura de avarias, certifique-se de que o óleo hidráulico atingiu a temperatura normal de funcionamento.
- Se os pontos indicados na lista de erros não resolverem o problema, contacte uma oficina especializada autorizada para localizar e reparar a avaria.

Descrição da falha	Determinação da causa	Resolução de falhas
Não é possível atribuir AUX-N no visor.	Os eixos e botões do joystick foram liberados no menu AUX-N para uma possibilidade de atribuição básica?	Ativar os eixos e botões do joystick no menu AUX-N (consulte as instruções do terminal do trator).
	A máscara do software do carregador frontal é apresentada?	Se a máscara aparecer, existe um erro mais grave. Dirija-se a uma oficina especializada e solicite uma verificação. Se a máscara não aparecer, a unidade de comando não está a receber alimentação.
	O fusível +12 V no chicote de cabos ISOBUS está correto?	Verificar o fusível (consulte *5.2.1 Verificar o fusível +12V*).
A operação do carregador frontal não pode ser ativada.	A atribuição AUX-N foi realizada (eixos do joystick e botões do joystick T1-T6)?	Efetuar a atribuição AUX-N (consulte as instruções do terminal do trator).
	A atribuição AUX-N está correta?	Verificar a atribuição AUX-N (consulte as instruções do terminal do trator).
	A atribuição AUX-N foi ativada?	Ativar a atribuição AUX-N (consulte *3.1 Procedimento de arranque* e instruções do terminal do trator).
Não é possível acionar a função de carregamento frontal (levantar, baixar, verter, recolher).	A atribuição AUX-N está correta?	Verificar a atribuição AUX-N (consulte as instruções do terminal do trator).
	A operação do carregador frontal está ativada? A softkey ⏻ na página 🏠 (página principal) está realçada a verde?	Ativar a operação do carregador frontal (consulte *3.1 Procedimento de arranque*).

Descrição da falha	Determinação da causa	Resolução de falhas
Apenas uma função do carregador frontal (levantar, baixar, verter ou recolher) não pode ser controlada.	A atribuição AUX-N está correta?	Verificar a atribuição AUX-N (consulte as instruções do terminal do trator).
A função de carregamento frontal só pode ser acionada numa direção (levantar ou baixar, verter ou recolher).	É possível operar através da página (utilização de emergência) em ambas as direções?	Se for possível operar, o defeito está na ligação dos tubos hidráulicos. Dirija-se a uma oficina especializada e solicite uma verificação.
	O símbolo (proteção contra capotamento) aparece na barra de estado?	Verificar as causas da proteção ativa contra capotamento (consulte *4.11 Proteção contra capotamento*).
O bloqueio hidráulico da ferramenta (Hydro-Lock) não pode ser aberto ou fechado.	A softkey na página (página principal) está disponível?	Se a softkey não estiver disponível, a opção não está ativada. Dirija-se a uma oficina especializada e solicite uma verificação.
	A posição atual do braço oscilante é < 25°?	Ajustar a posição do braço oscilante.
Amortecimento da posição final incorreto.	A função está ativada?	Ativar a função (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*).
	O nível selecionado para o amortecimento da posição final está muito baixo?	Ajustar o nível para o amortecimento da posição final (consulte *4.9 Página "Amortecimento da posição final e comportamento de resposta ajustável"*).
	A indicação do ângulo atual no visor corresponde à posição real do carregador frontal quando este é movido para a posição final física?	Se a indicação não estiver correta, o problema pode estar no sensor. Dirija-se a uma oficina especializada e solicite uma verificação.
O braço oscilante ou a ferramenta não se deslocam para a posição Memory predefinida.	As posições Memory está corretamente definidas?	Definir/corrigir as posições Memory (consulte *4.6 Posição "Voltar à posição"*).
	As posições Memory estão fora da zona de trabalho ativa?	Verificar as zonas de trabalho (consulte *4.5 Página "Zonas de trabalho"*).
	O símbolo (proteção contra capotamento) aparece na barra de estado?	Quando a proteção contra capotamento está ativa, as posições Memory ficam na área de proteção contra capotamento. Corrigir as posições Memory (consulte *4.6 Posição "Voltar à posição"*).
"Voltar à posição" não funciona.	As posições Memory M1 e M2 estão definidas corretamente e não foram trocadas?	Definir/corrigir as posições Memory (consulte *4.6 Posição "Voltar à posição"*).
Divisão de quantidades elétricas incorreto.	A função está ativada?	Ativar a função (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*).
	O óleo hidráulico já atingiu a temperatura normal de funcionamento?	Aguardar cerca de 15 minutos e testar novamente o funcionamento.
	A rotação do motor é suficiente (consulte *5.1 Páginas de diagnóstico*)?	Aumentar a rotação do motor em 1000 rpm.
As funções do carregador frontal (levantar, baixar, verter, recolher) movem-se lentamente.	O Slow Mode está ativo? A softkey está realçada a verde?	Desativar Slow Mode (consulte *4.3 Página principal*).
	O óleo hidráulico já atingiu a temperatura normal de funcionamento?	Aguardar cerca de 15 minutos e testar novamente o funcionamento.
	A rotação do motor é suficiente (consulte *5.1 Páginas de diagnóstico*)?	Aumentar a rotação do motor em 1000 rpm.
Velocidade de descida independente da carga incorreto.	A função está ativada?	Ativar a função (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*).
	A rotação do motor é suficiente (consulte *5.1 Páginas de diagnóstico*)?	Aumentar a rotação do motor em 1000 rpm.

Descrição da falha	Determinação da causa	Resolução de falhas
Guiamento paralelo elétrico incorreto.	A função está ativada?	Ativar a função (consulte *4.3 Página principal*).
	As zonas de trabalho ativas para a ferramenta impedem o funcionamento do guiamento paralelo?	Verificar/corrigir ou desativar as zonas de trabalho (consulte *4.5 Página "Zonas de trabalho"*).
	O símbolo (proteção contra capotamento) aparece na barra de estado?	Quando a proteção contra capotamento está ativa, as posições para o guiamento paralelo ficam na área de proteção contra capotamento. Verificar as causas da proteção ativa contra capotamento (consulte *4.11 Proteção contra capotamento*).
A função "Pesar" não pode ser ativada.	A ferramenta atualmente selecionada está calibrada? Aparee na página (Pesar) no indicador de atividade o ícone ao lado da ferramenta?	Calibrar a ferramenta (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*).
Peso indicado não está correto.	A diferença está dentro das tolerâncias de pesagem?	Verificar as tolerâncias de pesagem (consulte *4.4 Página "Pesar"*).
	Ferramenta correta selecionada?	Selecionar a ferramenta correta (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*).
	A função TARA ainda está ativa? A softkey Tara está realçada a verde?	Desativar a função (consulte *4.4 Página "Pesar"*.)
Imprecisão na pesagem.	A diferença está dentro das tolerâncias de pesagem?	Verificar as tolerâncias de pesagem (consulte *4.4 Página "Pesar"*).
Limitação de pressão incorreta.	O 3.° circuito de comando está liberado?	Liberar o 3.° circuito de comando (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*).
	A função está ativada?	Ativar a função (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*).
	Existe um limite de pressão (consulte *5.1 Páginas de diagnóstico*)?	Definir limite de pressão (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*).
Modo contínuo incorreto.	A softkey na página (Definições das ferramentas - Página 3) está disponível?	Se a softkey não estiver disponível, a opção não está ativada. Dirija-se a uma oficina especializada e solicite uma verificação.
	O modo contínuo e o 3.° circuito de comando estão liberados na página através das softkeys e ?	Liberar o modo contínuo e o 3.° circuito de comando (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*).
	A limitação da pressão foi ativada na página através da softkey ?	Ativar a função (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*).
	Foi introduzido um valor superior a 0 % para o caudal na página (Definições das ferramentas - página 3)?	Ajustar o valor para o caudal (consulte *3.2 Criar e definir ferramentas*).
A posição flutuante não pode ser ativada.	A posição flutuante foi liberada na página através das softkeys e ?	Liberar a posição flutuante (consulte *5.1 Páginas de diagnóstico*).
	A posição atual do braço oscilante é < 40° (posição flutuante do braço oscilante) ou < 50° (posição flutuante da ferramenta)?	Ajustar a posição do braço oscilante.

5.2.1 Verificar o fusível +12V

O fusível +12 V encontra-se no feixe de cabos STOLL-ISOBUS, que vai da tomada do carregador frontal no acessório direito até à tomada externa ISOBUS. O fusível +12 V é ligado ao polo positivo da bateria (borne 30).

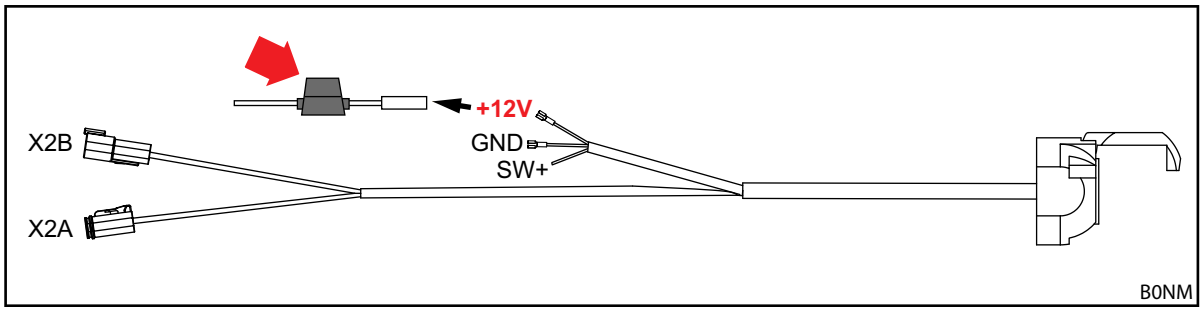


Fig. 52 Feixe de cabos STOLL-ISOBUS

Verificar o fusível +12V:

- Localizar e verificar o fusível (n.º de identificação 0484860, veja a seta vermelha em *Fig. 52*):
  - O fusível está danificado/queimado? Substituir o fusível.

Se o fusível não estiver danificado, existe um erro mais grave. Dirija-se a uma oficina especializada e solicite uma verificação.

6 Atualizações do software

Para perguntas em relação às atualizações do software contacte o seu revendedor.

7 Peças sobresselentes e serviço pós-venda

7.1 Peças sobresselentes

⚠ ATENÇÃO

Perigo de ferimentos e danos materiais devido a peças sobresselentes erradas!

A utilização de peças sobresselentes não autorizadas pode prejudicar a segurança do carregador frontal e anula a autorização de funcionamento.

- Utilize apenas peças sobresselentes originais ou autorizadas pela STOLL.

As peças sobresselentes originais e o acessório adequado constam nas listas de peças sobresselentes separadas.

➢ As listas de peças sobresselentes podem ser descarregadas sob www.stoll-germany.com.

7.2 Serviço pós-venda

Para mais perguntas em relação ao seu carregador frontal contacte o seu revendedor.

8 Dados técnicos

8.1 Versão do software

A versão do software é apresentada nas páginas de diagnóstico (consulte *5.1 Páginas de diagnóstico*).

Índice

3

3.º circuito de comando 15, 32

4

4.º circuito de comando 15, 35

A

Agitar o balde 37
Amortecimento da posição final 30
Avarias. 44

B

Bloqueio hidráulico da ferramenta 20

C

Calibrar a ferramenta 14
Controlo antes de cada colocação em funcionamento 16
Controlo preciso 15, 32

D

Despejo rápido 38

E

Easy Mode 19
Escala 16, 31
Estrutura da página 7

G

Guiamento paralelo eletrónico 37

L

Limitação da pressão 15

M

Modo contínuo 15, 34
Modo vinculado 25

N

Navegação no menu 5

P

Peças sobresselentes 48
Perfil do condutor 18, 39
Pesar 22
Posição flutuante 36, 39
Posição Memory 25
Posição zero 14, 36
Procedimento de arranque 9
Proteção contra capotamento 38

R

Rampa de arranque 31
Rampa de paragem 31
REAL3. 33

S

Símbolos 8

T

Teach In 27

U

Utilização de emergência 29

V

Voltar à posição 25

Z

Zonas de trabalho 24

Morada do revendedor

Colar ou anotar aqui o número de série

Wilhelm STOLL Maschinenfabrik GmbH
Postfach 1181, 38266 Lengede
Bahnhofstr. 21, 38268 Lengede
Telefone: +49 (0) 53 44/20 222
Fax: +49 (0) 53 44/20 182
E-mail: info@stoll-germany.com

A STOLL na Internet:
www.stoll-germany.com
www.facebook.com\STOLLFrontloader
www.youtube.com\STOLLFrontloader

3813600 B58SOF 0000000334 PT 001