

1. Mozzo
2. Bulloni di fissaggio della ruota
3. Sensore di velocità induttivo
4. Staffa di supporto

1. Hub
2. Wheel fastening bolts
3. Inductive speed sensor
4. Supporting bracket

1. Moyeu
2. Boulons de fixation de la roue
3. Capteur de vitesse inductif
4. Etrier de soutien

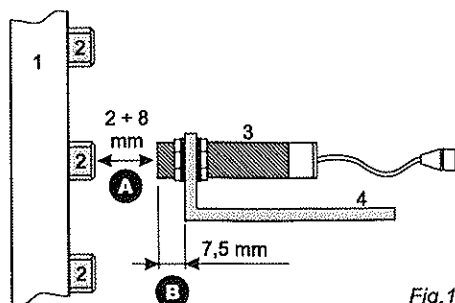


Fig. 1

1. Cubo
2. Pernos de fijación de la rueda
3. Sensor inductivo de velocidad
4. Estribo de apoyo

1. Radnabe
2. Verankerungsbolzen des Rades
3. Induktiver Geschwindigkeitssensor
4. Halterungsbügel

1. Cubo de roda
2. Parafuso de fixação da roda
3. Sensor de velocidade indutivo
4. Chapa suporte

I

Il sensore induttivo è in grado di rilevare l'avanzamento della macchina mediante la lettura di parti metalliche posizionate sul mozzo di una ruota, ad esempio i bulloni di fissaggio della stessa.

Il sensore deve essere fissato su una staffa ad una distanza compresa tra 2 e 8 mm (A in Fig.1). Al fine di facilitare l'installazione del sensore è possibile procedere come segue:

- collegare il sensore al dispositivo di visualizzazione ARAG ed alimentare quest'ultimo;
- avvicinarlo a uno dei bulloni di fissaggio della ruota fino a quando la spia luminosa posta sul sensore non si accende;
- avvicinarsi ulteriormente al bullone per assicurarsi della corretta lettura (senza però superare i 2 mm di distanza minima);
- fissare il sensore in quella posizione stringendo adeguatamente i dadi.

Nel caso in cui la staffa di supporto sia realizzata in materiale metallico, fate sporgere il sensore di almeno 7,5 mm dalla staffa stessa (B in Fig.1) per evitare che questa interferisca con la lettura.

GB

The inductive sensor is able to detect the machine's progress by reading the metal parts positioned on the wheel hub, for example the wheel fastening bolts.

The sensor must be fitted onto a bracket at a distance between 2 and 8 mm (A in fig.1)

To make the sensor installation easier, it is possible to proceed as follows:

- connect the sensor to the ARAG display and switch the latter on;
- move it towards one of the wheel fastening bolts until the warning light on the sensor comes on;
- move it closer to the bolt to make sure the reading is correct (without however bringing it nearer than 2mm – minimum distance);
- fix the sensor in that position, tightening the nuts sufficiently. If the support bracket is made of metal, make the sensor project by at least 7.5 mm beyond the bracket itself (B in Fig. 1) to avoid it interfering with the reading.

F

Le capteur inductif est capable de mesurer l'avancement du véhicule en détectant le passage de pièces métalliques positionnées sur le moyeu d'une roue, comme par exemple les boulons de fixation de celle-ci.

Le capteur doit être fixé sur un étrier à une distance comprise entre 2 et 8 mm (A sur Fig. 1). Pour faciliter l'installation du capteur, veuillez procéder comme décrit ci-dessous:

- raccorder le capteur au système de visualisation ARAG et brancher ce dernier;
- le rapprocher à un des boulons de fixation de la roue jusqu'à ce que le témoin lumineux sur le capteur s'allume;
- le rapprocher ensuite au boulon pour s'assurer que la lecture soit correcte (tout en veillant à ne pas dépasser les 2 mm de distance minimale);
- fixer le capteur dans cette position en serrant les écrous de façon appropriée. Si l'étrier de soutien est réalisé en matériau métallique, faites ressortir le capteur d'au moins 7,5 mm de l'étrier (B sur Fig. 1) afin d'éviter que celui-ci interfère au niveau de la lecture.

E

El sensor inductivo es capaz de detectar el avance de la máquina por medio de la lectura de partes metálicas posicionadas sobre el cubo de una rueda, por ejemplo los pernos de fijación de la misma.

El sensor deberá fijarse sobre un estribo, a una distancia comprendida entre 2 y 8 mm (A en Fig. 1). Con el fin de facilitar la instalación del sensor podrá actuarse del siguiente modo:

- conectar el sensor al dispositivo de visualización ARAG y alimentar este último;
- acercarlo a uno de los pernos de fijación de la rueda hasta que el indicador luminoso situado sobre el sensor no se encienda;
- acercarlo ulteriormente al perno para asegurarse de que la lectura sea correcta (sin superar, sin embargo, los 2 mm de distancia mínima);
- fijar el sensor en esa posición apretando adecuadamente las tuercas. En caso de que el estribo de apoyo sea de material metálico, posicionar el sensor de manera que sobresalga al menos 7,5 mm del mismo estribo (B en Fig. 1) para evitar que éste interfiera con la lectura.

D

Der induktive Sensor ist in der Lage, die Fahrgeschwindigkeit der Maschine zu messen, indem er Metallteile einliest, die sich auf der Radnabe befinden, wie beispielsweise die Rad-Verankerungsbolzen. Der Sensor muss in einer Entfernung von 2 bis 8 mm auf einem Halterungsbügel montiert werden (A in Abb. 1). Für eine reibungslose Installation kann wie folgt vorgegangen werden:

- den Sensor mit der ARAG-Anzeigevorrichtung verbinden und diese mit Strom versorgen;
- den Sensor an einen der Verankerungsbolzen annähern, bis die LED-Anzeige auf dem Sensor leuchtet;
- um sicherzustellen, dass der Bolzen vom Sensor auch tatsächlich erfasst wurde, den Sensor bis auf eine Entfernung von maximal 2mm weiter an den Bolzen annähern;
- den Sensor in dieser Position durch Festziehen der Schraubenmuttern fixieren.

Sollte der Halterungsbügel aus Metall sein, muss der Sensor mindestens 7,5 mm über den Halterungsbügel hinausragen (B in Abb.1), um zu verhindern, dass der Lesevorgang beeinträchtigt wird.

P

O sensor indutivo é responsável por indicar o deslocamento da máquina mediante a leitura de uma parte metálica posicionada sobre o cubo de roda, por exemplo, o parafuso de fixação da mesma.

O sensor deve ser fixado sobre uma base a uma distância de 2 a 8 mm (A Fig. 1). Afim de facilitar a instalação do sensor, deve-se proceder da seguinte maneira:

- ligar o sensor ao dispositivo de visualização ARAG e alimentar este último;
- aproximá-lo mais a um dos parafusos de fixação das rodas quando o ponto luminoso aplicado sobre o sensor não se acender;
- aproximar o parafuso para assegurar-se da correta leitura (sem entretanto ultrapassar 2 mm de distância mínima);
- fixar o sensor naquela posição movimentando adequadamente a porca;

No caso em que a chapa suporte seja confeccionada em material metálico, deve-se colocar o sensor numa distância mínima de 7,5 mm da base de fixação (B fig. 1) para evitar possível interferência de leitura.