Liebherr R945 v18 (SM2)

Achsen, die vom Benutzer bewegt werden können

1. Drehung

Dreht den Hauptteil, zeigt nach vorne, wenn der Slider auf 50% steht.

2. Arm 1

Dreht den langen Teil des Auslegers, erreicht vertikale Position bei 100%.

3. Arm 2

Dreht den kurzen Teil des Auslegers, wird bei 100% fast in einer Linie mit Arm 1.

4. Eimer

Dreht die Schaufel, wird bei 100 % vollständig geöffnet.

Ladungsebene

Legt die Menge des Materials in der Schaufel fest, voll bei 100%.

Ladungstyp

Stellt die Art der Ladung in der Schaufel ein:

- 0 – 25% Sand,
- 25 – 50% Erde,
- 50 – 75% Kies,
- 75 – 100% Kohle.

Fahrzeugführer

Steuert die Sichtbarkeit des Bedieners, sichtbar bei 100 %.

Sicherheitsgitter

Steuert die Sichtbarkeit des vorderen Sicherheitsgitters, sichtbar bei 100 %.

Tür

Öffnet die Kabinentür, vollständig geöffnet bei 100 %.

Leuchte – Arbeit

Regelt die Intensität der Arbeitsscheinwerfer, maximale Intensität bei 100 %.

Licht - Warnung

Schalter für das Warnblinklicht, eingeschaltet bei 100%.

Sichtbarkeit der Helfer

Steuert die Sichtbarkeit der Quell- und Zielhilfen, sichtbar bei 100%.

Quelle 1. Drehung

Für Skripte, stellt die Hauptrotation für die Grabungsquelle ein (grün).

Quelle 2. Arm 1

Für Skripte, stellt die Drehung von Arm 1 für die Grabungsquelle ein (grün).

Quelle 3. Arm 2

Für Skripte, stellt die Rotation von Arm 2 für die Grabungsquelle ein (grün).

Ziel 1. Drehung

Für Skripte, stellt die Hauptrotation für die Grabungsquelle ein (blau).

Ziel 2. Arm 1

Für Skripte, stellt die Rotation von Arm 1 für die Grabungsquelle ein (blau).

Ziel 3. Arm 2

Für Skripte, stellt die Rotation von Arm 2 für die Grabungsquelle ein (blau).

Max. Geschwindigkeit

Legt für Skripte die maximal zulässige Geschwindigkeit bei der Durchführung einer Aktion fest. 1 km/h bei 0%, 15 km/h bei 100%. Einzelne Aktionen haben ihre eigenen Fahrgeschwindigkeiten, diese Achse wird verwendet, um sie weiter zu begrenzen.

Skriptgesteuerte Aktionen

0. Keine

Setzt die Drehung des Hauptteils und des gesamten Auslegers in eine neutrale Position zurück, behält den Inhalt des Löffels, falls vorhanden, stoppt das Fahrzeug und das Skript. Der Bagger kann nun wie eine herkömmliche, nicht geskriptete Maschine arbeiten.

1. Warten

Setzt den gesamten Ausleger in eine neutrale Position zurück, behält den Inhalt des Löffels bei und stoppt das Skript. Der Bagger behält die aktuelle Geschwindigkeit und die Drehung des Hauptteils bei, funktioniert aber ansonsten wie eine herkömmliche Maschine ohne Skript.

2. Graben

Gräbt auf unbestimmte Zeit an der Quelle und kippt den Inhalt der Schaufel am Zielort aus. Die Antriebseinstellungen des Fahrzeugs bleiben unverändert, so dass jede Vorwärts- und Rückwärtsbewegung vom Benutzer frei gesteuert werden kann. Ursprünglich für einfache Grabarbeiten an Ort und Stelle gedacht.

3. Vorwärts graben

Gräbt an der Quelle, kippt am Zielort aus, dann kurze Vorwärtsfahrt mit 2 km/h. Soll das Graben von Gräben simulieren, da sich der Bagger langsam vorwärts bewegt und etwa alle 1,5 Meter eine Grabarbeit ausführt.

4. Rückwärts graben

Gräbt an der Quelle, kippt am Zielort aus, dann kurze Rückwärtsfahrt mit 2 km/h. Soll das Graben von Gräben simulieren, da sich der Bagger langsam rückwärts bewegt und etwa alle 1,5 Meter eine Grabarbeit ausführt.

5. Graben und dann vorwärts entladen

Gräbt an der Quelle, fährt kurz mit 15 km/h vorwärts, entleert sich am Zielort, fährt kurz mit 15 km/h rückwärts. Die Geschwindigkeit kann durch die Achse Max. Geschwindigkeit begrenzt werden. Das Fahren wird durch einen Timer gesteuert, so dass die zurückgelegte Strecke von der Geschwindigkeit abhängt. Gedacht für die Simulation umfangreicher Aushubarbeiten, bei denen große Mengen an bewegtem Material im Weg stehen könnten.

6. Graben und dann hinter entladen

Gräbt an der Quelle, fährt kurz mit 15 km/h rückwärts, entleert sich am Zielort, fährt kurz mit 15 km/h vorwärts. Die Geschwindigkeit kann durch die Achse Max. Geschwindigkeit begrenzt werden. Das Fahren wird durch einen Timer gesteuert, so dass die zurückgelegte Strecke von der Geschwindigkeit abhängt. Gedacht für die Simulation umfangreicher Aushubarbeiten, bei denen große Mengen an bewegtem Material im Weg stehen könnten.

7. Graben und dann vorwärts entladen; auf Halt

Gräbt an der Quelle, dreht den Hauptteil in die neutrale Position und fährt mit 8 km/h vorwärts bis zum Stopp. Dies kann entweder der Befehl zum Anhalten sein (Geschwindigkeit auf 0 setzen) oder das Ende der Strecke. Dann wird die Ladung am Zielort abgekippt, der Hauptteil wird in die neutrale Position gedreht und der Bagger fährt mit 10 km/h rückwärts bis zum Stopp. Die Geschwindigkeit kann durch die Achse Max. Geschwindigkeit begrenzt werden. Ähnlich wie Aktion 5, aber mit der Möglichkeit, bestimmte Ausgangs- und Zielpunkte entlang einer Strecke zu wählen.

8. Graben und dann hinter entladen; auf Halt

Gräbt an der Quelle, dreht den Hauptteil in die neutrale Position und fährt mit 8 km/h rückwärts bis zum Stopp. Dies kann entweder der Befehl zum Anhalten sein (Geschwindigkeit auf 0 setzen) oder das Ende der Strecke. Dann wird die Ladung am Zielort abgekippt, der Hauptteil wird in die neutrale Position gedreht und der Bagger fährt mit 10 km/h vorwärts bis zum Stopp. Die Geschwindigkeit kann durch die Achse Max. Geschwindigkeit begrenzt werden. Ähnlich wie Aktion 6, aber mit der Möglichkeit, bestimmte Ausgangs- und Zielpunkte entlang einer Strecke zu wählen.

Anmerkung

Die Werte für Quelle, Ziel und Max. Geschwindigkeit werden zu Beginn eines jeden Arbeitszyklus eingelesen. Dadurch kann der Bagger zwar seinen Arbeitsbereich während der Ausführung eines Skripts ändern, die Änderungen werden aber erst wirksam, wenn die Maschine beginnt, sich zur Quelle zu drehen.

Skriptgesteuerte Aktionen können entweder über Objekteigenschaften im Bearbeitungsmodus oder durch Auslösen über Kontaktpunkte ausgeführt werden.

- Objekt: Liebherr R945 v18 (SM2)

- Objekt verschieben
- Objekt editieren, Gismo
- Kupplung vome ist aktiv
- Kupplung hinten ist aktiv

- Benutzerdefinierte Kamera speichern
- Achsenstellung speichern

- Rollmaterial wenden
- Objekt entfernen

- Zuggamitur bewegen
- Zug wenden
- Zuggamitur entfernen

- Objekt sperren

- Modelleigenschaften
- Objekteigenschaften

- Menü schließen

Liebherr R945 v18 (SM2) ✕

Objekteigenschaften

- Schatten an/aus Tag-Text
- SSAO an/aus
- Rauch an/aus
- Erweiterte Klebefunktion an/au:

Aktion auswählen:

Graben

OK
Abbrechen

- Objekt: Kontaktpunkt für Zug

- Objekt verschieben
- Objekt editieren, Gismo
- Objekt entfernen
- Kontaktpunkt kopieren
- Objekt sperren
- Objekteigenschaften
- Menü schließen

Kontaktpunkt für Zug

Auslösen bei Zugverbleib:

- Richtung eine Zugschluss
- Richtung zwei
- Automatik-Manualbetrieb

Route: Ist-Zustand:

Für: Filenname:

Wenn Signal/Wische # ist Zeit von: Zeit bis:

Was Funktion:

Auf Zug anwenden: Auswahl der Route:

Steuerung von Achsen: Filter:

Position: Einstellungsgruppe:

Aktion auswählen:

Top-Text
Lösche Kontakt
OK
Abbrechen

Kontaktpunkt für Zug

Auslösen bei Zugverbleib:

- Richtung eine Zugschluss
- Richtung zwei
- Automatik-Manualbetrieb

Route: Ist-Zustand:

Für: Filenname:

Wenn Signal/Wische # ist Zeit von: Zeit bis:

Was Funktion:

Auf Zug anwenden: Auswahl der Route:

Steuerung von Achsen: Filter:

Position: Einstellungsgruppe:

Aktion auswählen:

Top-Text
Lösche Kontakt
OK
Abbrechen