# Hjælp til selvhjælp, VMS V300 og V310!

## Robotarmen rammer ikke en eller flere af kopperne i magasinet og kan derfor ikke hente dem. «Kop ikke fundet i magasin»

Kontrol af snore, endepositions-kalibrering og robotarm.

Dette er en enkel vejledning, der beskriver hvad du kan tjekke, hvis robotarmen ikke rammer kopperne i magasinet, og derfor ikke tager dem med sig.

PS: Vejledningen er ikke relevant, hvis robotarmen rammer kopperne i magasinet, men ikke tager dem med.


Kontrol af snore side 2.

Endepositions-kalibrering side 3.

Indlæring af koppositioner side 4–7.


Relevante værnemidler til denne opgave:

# Robotarmen rammer ikke en eller flere af kopperne i magasinet og kan derfor ikke hente dem. «Kop ikke fundet i magasin»

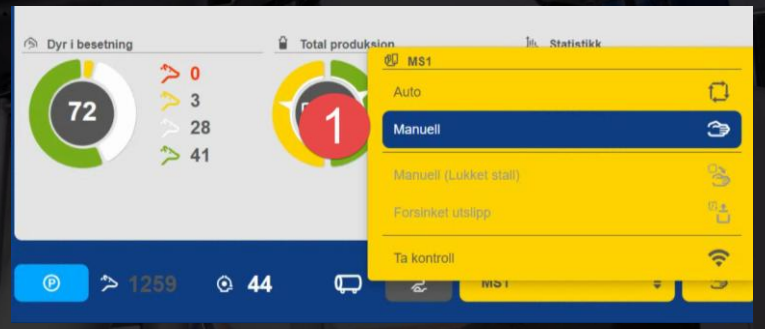
## Kontrol af snore, endepositionskalibrering og robotarm.

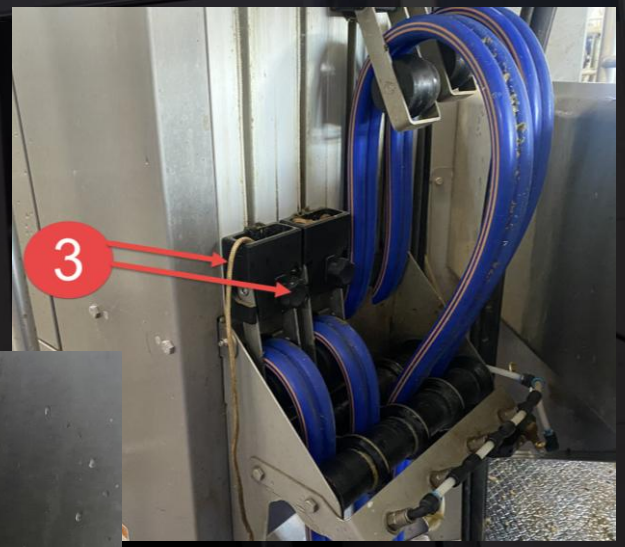
**For at kontrollere snore, gør følgende:**

1. Sæt mælkestationen i manuel.

2. Kontroller, at alle mælkeslanger er lige stramme. Koppen skal "springe" tilbage i position, når man skubber til den, og ikke hænge og dingle.

3. Justér om nødvendigt ved at løsne låseskruen og trække i enden af snoren.



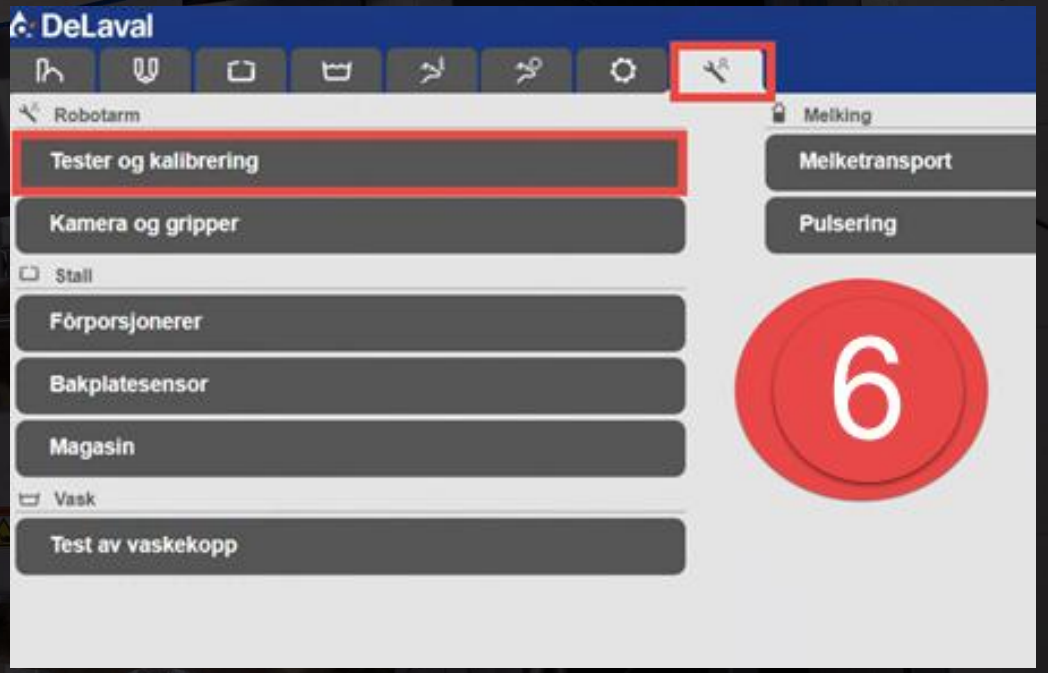






# Robotarmen rammer ikke en eller flere af kopperne i magasinet og kan derfor ikke hente dem. «Kop ikke fundet i magasin»

## Kontrol af snore, endepositions-kalibrering og robotarm.

**For at udføre endepunkt-kalibrering, gør følgende:**




**NB! Robotarmen vil bevæge sig!**

4. Tag fat i robotarmen og mærk, om der er slør i den. Hvis der er slør, kontakt servicetekniker. GÅ IKKE videre i instruktionen.
5. Tryk på skruenøglen → «Test og kalibrering» → «Endepunkt-kalibrering»
6. Når kalibreringen er færdig: prøv at hente kopper igen.

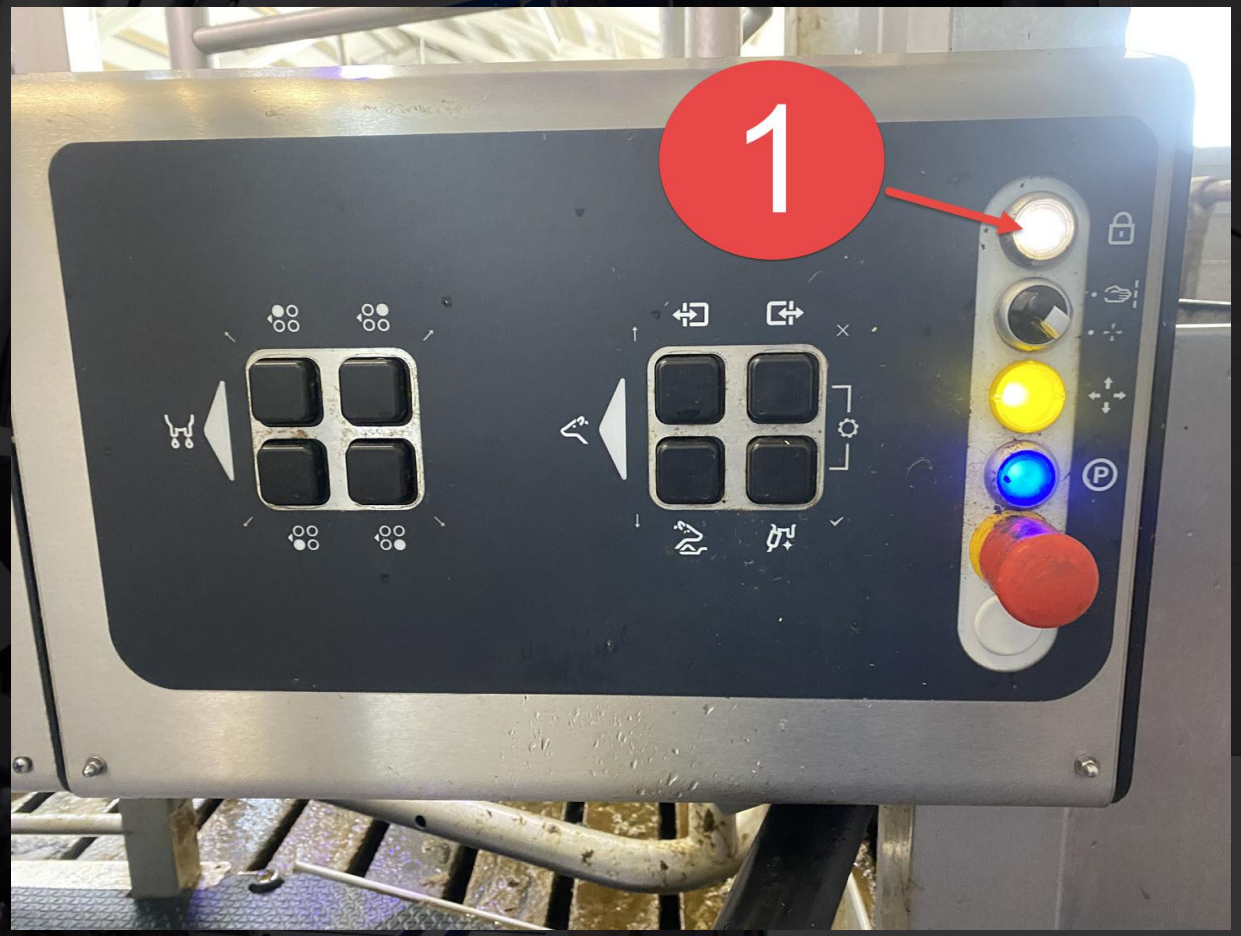
Næste side viser indlæring af koppositioner i magasinet. Dette bør kun udføres i samråd med servicetekniker.

# Robotarmen rammer ikke en eller flere af kopperne i magasinet og kan derfor ikke hente dem. «Kop ikke fundet i magasin»

Kontrol af snore, endepositions-kalibrering og robotarm.

For at udføre endepunkt-kalibrering, gør følgende:

1: Tryk på hængelåsen.



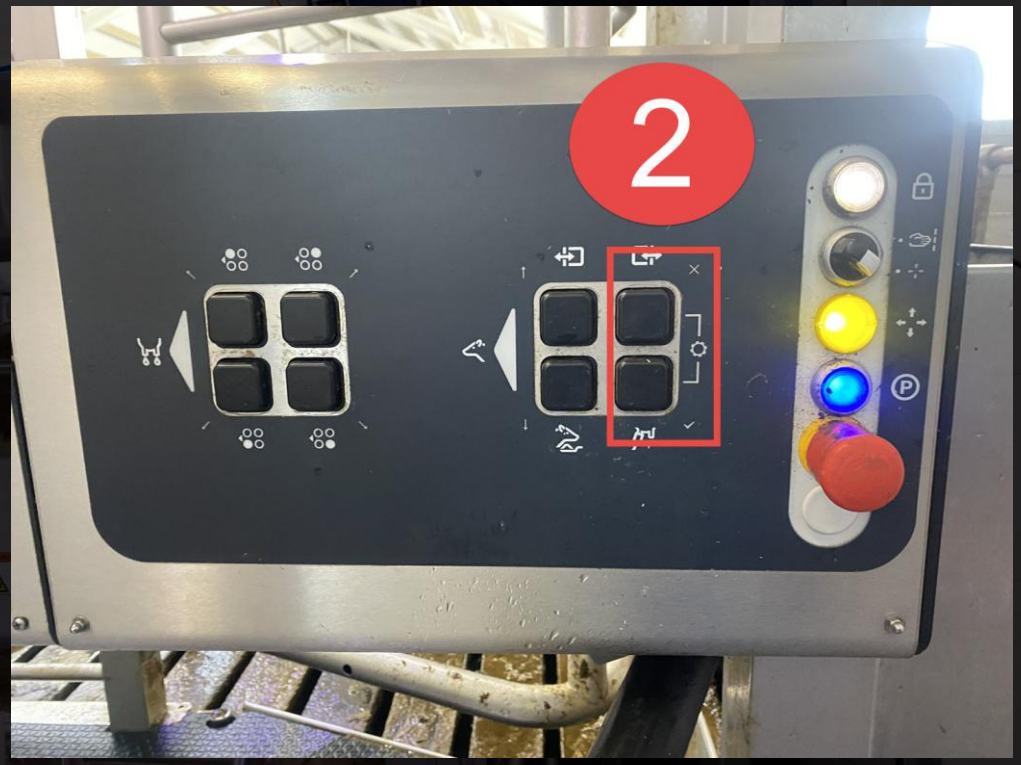
# Robotarmen rammer ikke en eller flere af kopperne i magasinet og kan derfor ikke hente dem. «Kop ikke fundet i magasin»

Kontrol af snore, endepositionskalibrering og robotarm.

For at indlære koppositioner, gør følgende:

2: Tryk på begge knapper, som er markeret, samtidig for at aktivere «indlæringstilstand».

NB! Robotarmen vil bevæge sig!

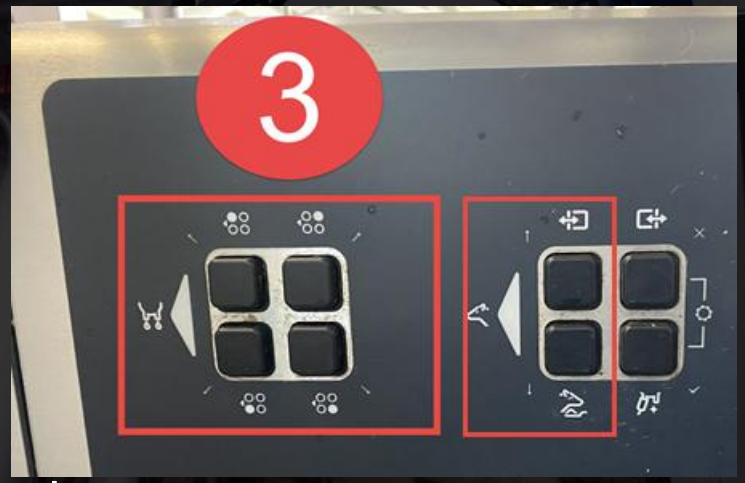


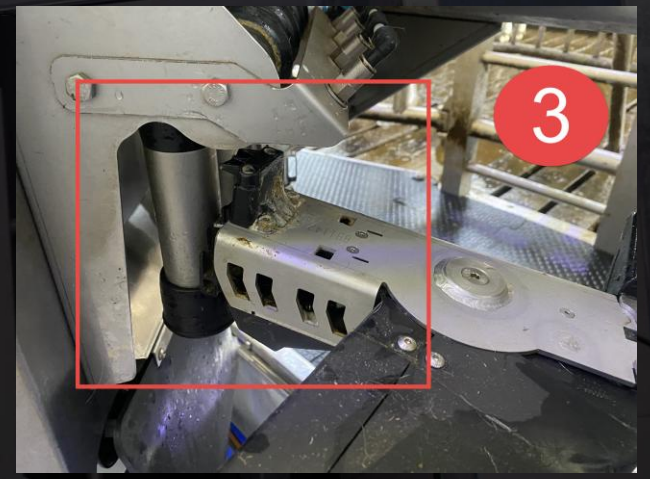
# Robotarmen rammer ikke en eller flere af kopperne i magasinet og kan derfor ikke hente dem. «Kop ikke fundet i magasin»

## Kontrol af snore, endepositionskalibrering og robotarm.

For at indlære koppositioner, gør følgende:

*Indlæringsproceduren omfatter alle kopperne. Hvis en position ser korrekt ud, kan du gå videre til den næste uden at ændre noget ved at holde «enter» (4) nede.*




3: Kør griberen hen til koppen som på billedet ved hjælp af piletasterne. Vær præcis. Et enkelt tryk på «enter» (4) vil aktivere griberen, så du kan kontrollere, om den rammer korrekt.

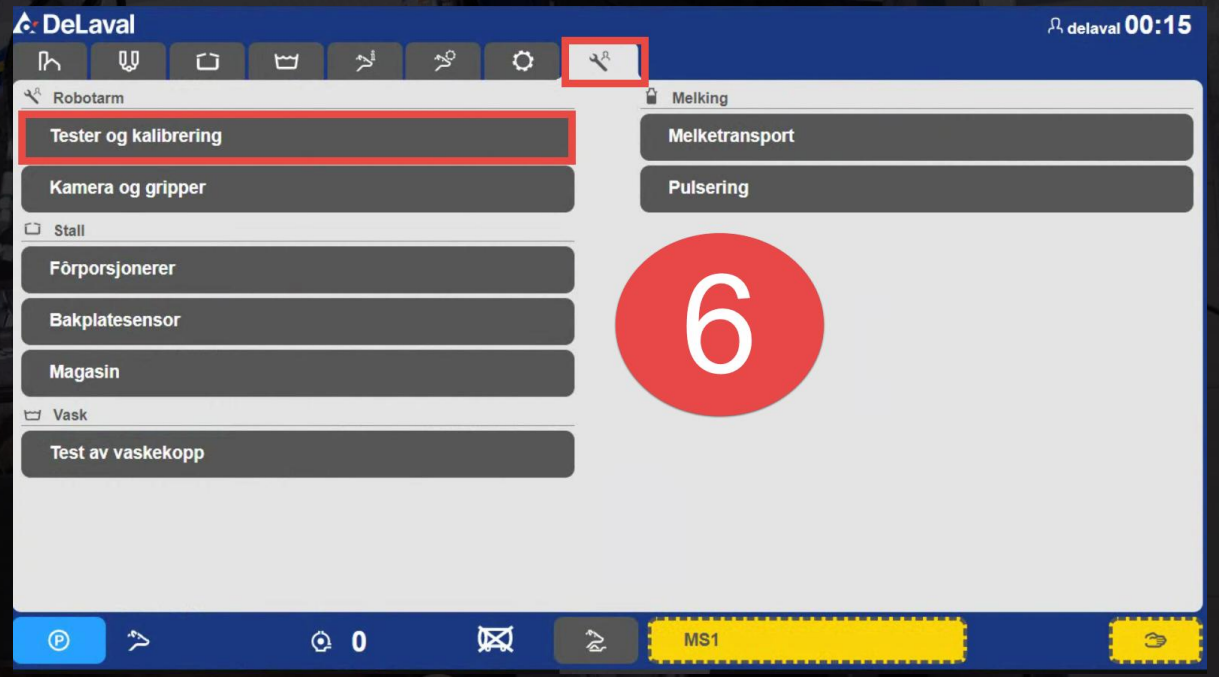



4: Tryk og hold enterknappen (4) nede for at gemme.

# Robotarmen rammer ikke en eller flere af kopperne i magasinet og kan derfor ikke hente dem. «Kop ikke fundet i magasin»

Kontrol af snore, endepositionskalibrering og robotarm.

**For at indlære koppositioner, gør følgende:**




6: Test hentning af kopper ved at trykke «Skruenøgle» → «Test og kalibrering» → «Hent pattekopper».

Hvis alt er OK, start malkningen ved at trykke på hængelåsen igen, og sæt derefter mælkestationen i "Auto".

*Hvis du ikke kan indlære koppositionerne, eller robotarmen stadig ikke kan hente kopperne, bør du kontakte servicetekniker*.