Hjælp til selvhjælp, VMS V300 og V310!

Robotarmen rammer kopperne i magasinet, men tager dem ikke med sig. «Kop ikke fundet i magasin».

Kontrol af griber eller sensor for «kop i gribeklo».

Dette er en enkel vejledning, som beskriver, hvad du kan kontrollere, hvis robotarmen ikke kan tage kopperne med sig fra magasinet, selv om den rammer dem.
PS: Denne vejledning er ikke relevant, hvis robotarmen ikke rammer kopperne i magasinet.

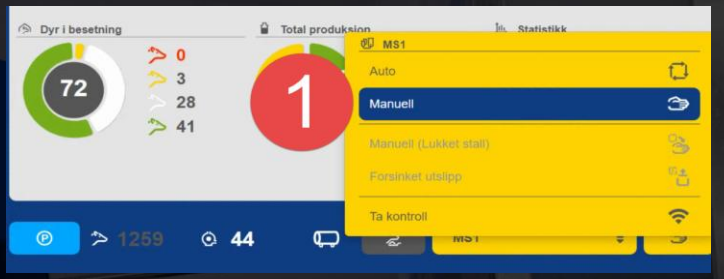
Relevante værnemidler til denne opgave:

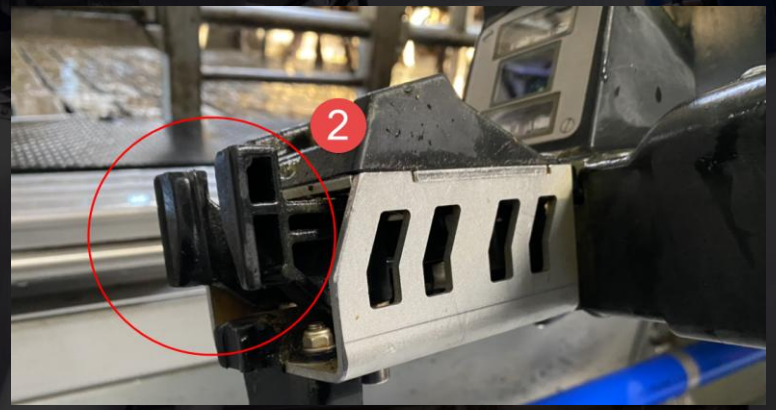
DeLaval

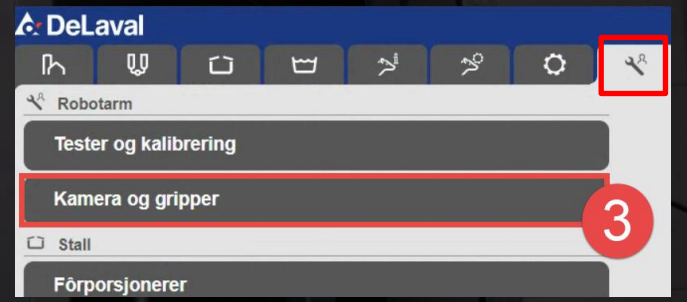
Robotarmen rammer kopperne i magasinet, men tager dem ikke med sig. «Kop ikke fundet i magasin».

Kontrol af griber eller sensor for «kop i gribeklo».

For at kontrollere griberen, gør følgende:





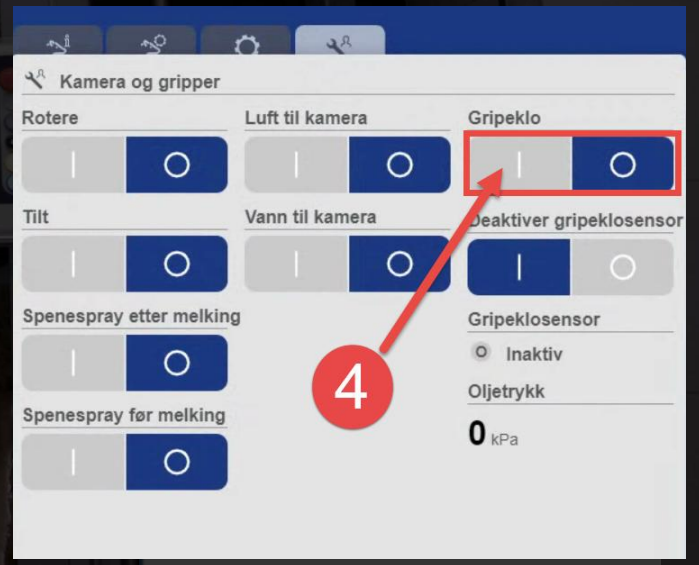


1: Sæt VMS'en i manuel.

2: Kontrollér, at gribekløerne ikke er slidte / knækkede.

3: Gå til «Kamera og gripper» på touchskærmen/appen.

4: Tryk på I/0 under «Gribeklo» for at kontrollere, at den åbner og lukker normalt.



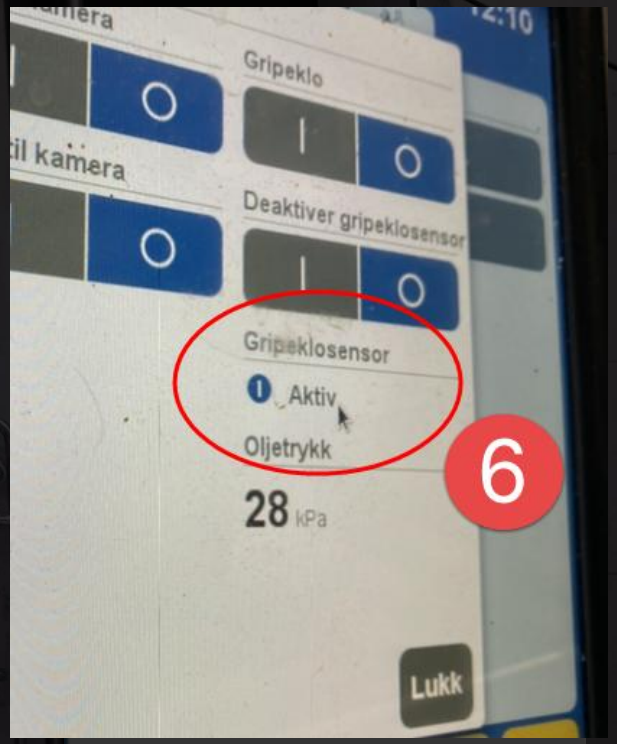
Robotarmen rammer kopperne i magasinet, men tager dem ikke med sig. «Kop ikke fundet i magasin».

Kontrol af griber eller sensor for «kop i gribeklo».

For at kontrollere sensor for kop i gribeklo, gør følgende:



5: Anbring en metalgenstand (skruetrækker eller lignende) op mod sensoren, som sidder mellem gribekløerne.



6: Se samtidig på touchskærmen/appen, om indikatoren bliver blå. Hvis den ikke bliver blå, fungerer sensoren sandsynligvis ikke som den skal.

– Se næste side.

Robotarmen rammer kopperne i magasinet, men tager dem ikke med sig. «Kop ikke fundet i magasin».

Kontrol af griber eller sensor for «kop i gribeklo».

Sensor for kop i gribeklo kan deaktiveres i en kort periode.

8: Tryk på «deaktiver gribeklosensor».
9: Tryk OK på advarslen, der vises.
10: Sæt VMS i «Auto», og se, om det fungerer.

Hvis robotarmen stadig ikke kan hente pattekopperne i magasinet, kan du kontrollere vejledningen «VMS rammer ikke kopperne i magasinet…», eller overveje at kontakte en servicetekniker.

OBS: Hvis sensoren er deaktiveret, vil robotten ikke vide om den har en kop i griberen eller ej.
Sensoren vil være deaktiveret indtil næste gang robotten genstartes. Kontakt servicetekniker næste hverdag for at få sensoren udskiftet.

