

Hjälp till självhjälp, VMS Classic!

Robotarmen träffar kopparna i magasinet, men tar dem inte med sig. «Kopp inte funnen i magasinet»

Kontroll av gripper eller sensor för «kopp i gripklo»

Detta är en enkel vägledning som beskriver hur du kan kontrollera varför robotarmen inte klarar att ta med sig kopparna från magasinet, själv om den träffar dem.

PS: Denna vägledningen är inte aktuell om robotarmen inte träffar kopparna i magasinet.

Gripper och sensor.

Kontroll av gripper eller sensor för «kopp i gripklo»

För att kontrollera sensorn för kopp i gripklo gör följande:

1: Sätt mjölkstationen i manuell

2: Tryck VMS meny



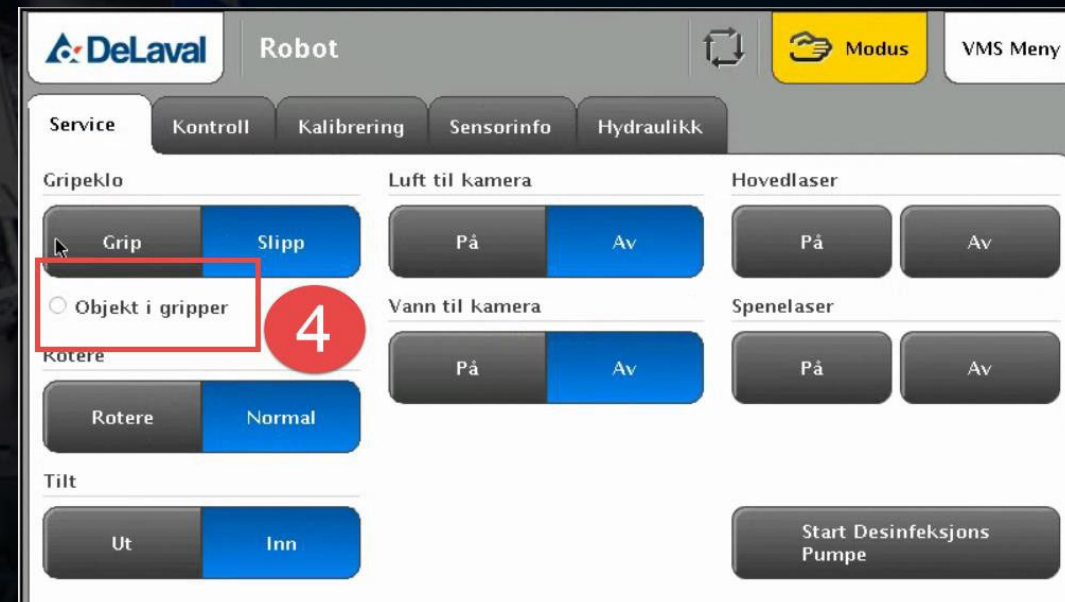
Gripper och sensor.

Kontroll av gripper eller sensor för «kopp i gripklo»

För att kontrollera sensorn för kopp i gripklo gör följande:

3: Tryck Robot

4: Hitta indikator för gripklo-sensorn.
«Objekt i gripper»



Gripper och sensor.

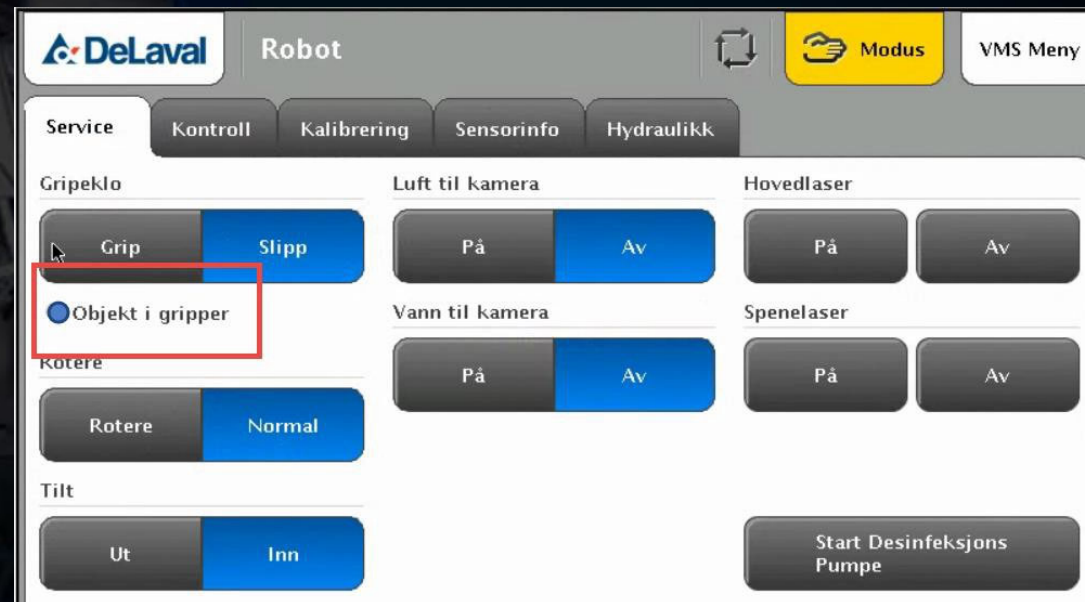
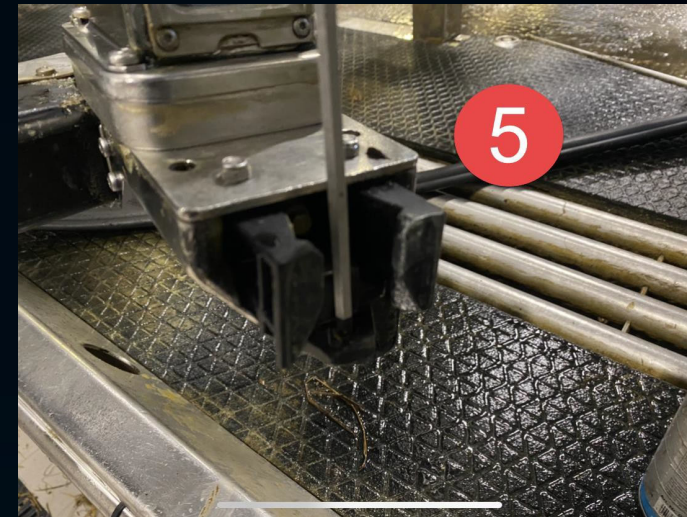
Kontroll av gripper eller sensor för «kopp i gripklo»

För att kontrollera sensorn för kopp i gripklo gör följande:

5: Lägg ett metallobjekt (skruvmejsel eller liknande) intill sensorn som sitter mellan gripklorna.

Se samtidigt på indikatorn att den blir blå. Blir den inte blå, fungerar troligen inte sensorn som den skall.

- Se nästa sida.



Gripper och sensor.

Kontroll av gripper eller sensor för «kopp i gripklo»

Sensorn för kopp i gripklo kan deaktiveras för en kort period.

6: Tryck VMS Meny -> Sensor

7: Tryck «deaktivera» på sensor för kopp i gripklo. Tryck ok på meddelandet som kommer upp.

8: Sätt VMS i «Auto släpp in ko», och se om det fungerar.

Om robotarmen fortsatt inte klarar att hämta spenkopparna i magasinet kan du titta på vägledningen «VMS träffar inte kopparna i magasinet...», eller så kontaktar du servicetekniker.

OBS: Om sensoren är deaktiverad vill roboten inte veta om den har en kopp i grippern eller inte. Sensorn vill vara deaktiverad till nästa gång roboten startas om.

Ring servicetekniker nästa arbetsdag för att få sensorn bytt.

