

Hjälp till självhjälp, VMS Classic!

Robotarmen träffar inte en eller flera av kopparna i magasinet och klarar därför inte att hämta dem. «Kopp inte funnen i magasinet»

Kontroll av snören, ändlägeskalibrering av robotarm

Detta är en enkel vägledning som beskriver hur du kan kontrollera varför robotarmen inte träffar kopparna i magasinet, och därför inte klarar av att ta dem med sig.

PS: Denna vägledningen är inte aktuell om robotarmen träffar kopparna i magasinet, men inte tar dem med sig.

Kontroll av snören, sida 2-4

Ändlägeskalibrering, sida 5

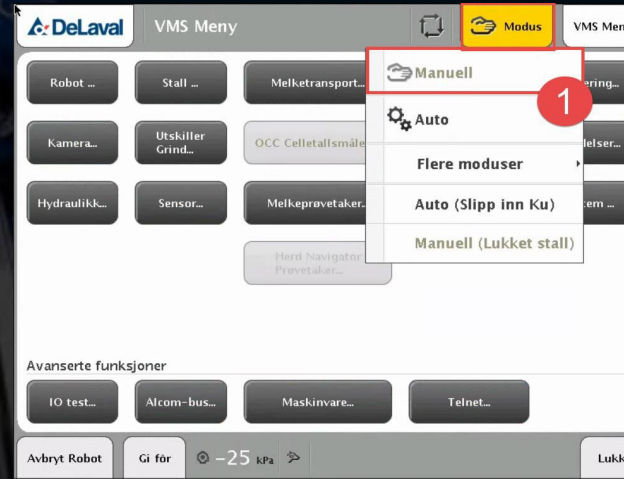
Inläring av kopp-positioner, sida 6

Robotarmen träffar inte en eller flera av kopparna i magasinet.

Kontroll av snören, ändlägeskalibrering av robotarm

För att justera snörerna, gör följande:

- 1: Sätt mjölkstationen i manuell
- 2: Öppna dörren till magasinet, för att komma till justeringen av snörena.
- 3: Känn efter om alla 4 mjölkslangarna är lika strama. Koppen skall "sprätta" tillbaka i position när man drar bort den, och inte «hänga och dingla».



Robotarmen träffar inte en eller flera av kopparna i magasinet.

Kontroll av snören, ändlägeskalibrering av robotarm

För att justera snörerna, gör följande:



4: Släpp ned den aktuella mjölkslangen.
VMS meny → Magasin → Släpp ned Kopp.

5: Lossna snöret från släden, justera 1- 2 cm åt gången. Gör om flera gånger om nödvändigt.

- Några slädar har en kula som låser snöret

- Några slädar har snöret fäst direkt i släden



Robotarmen träffar inte en eller flera av kopparna i magasinet.

Kontroll av snören, ändlägeskalibrering av robotarm

För att justera snörerna,
gör följande:

OBS! Robotarmen vill röra sig!

6: Kontrollera om roboten klarar att hämta kopparna nu. VMS meny → Inläring → Koppar etc. → Hämta spenkoppar. Gör den inte det, se nästa sida.



Robotarmen träffar inte en eller flera av kopparna i magasinet.

Kontroll av snören, ändlägeskalibrering av robotarm

För att göra ändlägeskalibrering, gör följande:

OBS! Robotarmen vill röra sig!

7: Tryck VMS Meny → Robot → Kalibrering → Ändlageskalibrering.

8: När den är färdig, pröva att hämta koppar igen. Går det inte då, ta kontakt med Servicetekniker.

Nästa sida visar inläring av koppositioner i magasinet

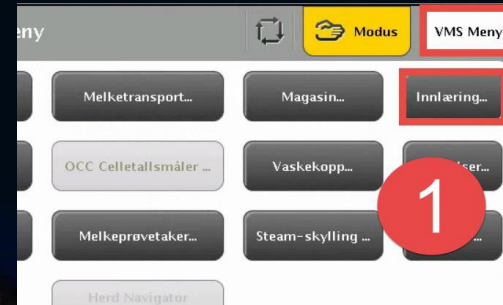


Robotarmen träffar inte en eller flera av kopparna i magasinet.

Kontroll av snören, ändlägeskalibrering av robotarm

För att lära in koppositioner, gör följande:

- 1: Tryck VMS meny → Inläring
- 2: Vrid om servicebrytaren
- 3: Välj aktuell kopp eller tvättkopp eller alla koppar.



Robotarmen träffar inte en eller flera av kopparna i magasinet.

Kontroll av snören, ändlägeskalibrering av robotarm

För att lära in koppositioner, gör följande

4: Koppla in joystick



Robotarmen träffar inte en eller flera av kopparna i magasinet.

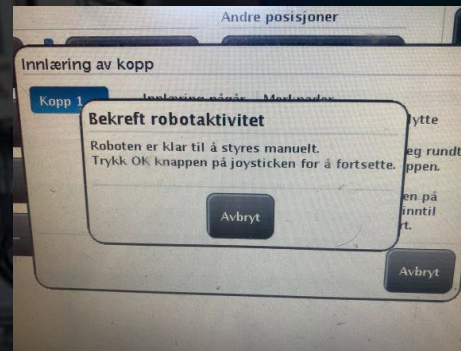
Kontroll av snören, ändlägeskalibrering av robotarm

För att lära in koppositioner, gör följande

OBS! Robotarmen vill röra sig!

5: Gör som det står på skärmen, håll inne den gula knappen i mellanläge hela tiden.

Tryck på Enter, och kör armen bort till aktuell kopp och tryck Enter när fästet passar i gripklon. Var försiktig. Vänta till armen har parkera innan du släpper den gula knappen.



Robotarmen träffar inte en eller flera av kopparna i magasinet.

Kontroll av snören, ändlägeskalibrering av robotarm

För att lära in koppositioner, gör följande:

OBS! Robotarmen vill röra sig!

6: Vrid om servicebrytaren till Auto igen, och tryck «Hämta spenkoppar»/»Hämta tvättkopp». Kontrollera att alla blir hämtade.

Tryck Auto släpp in ko, för att starta mjölkning igen, om alla kopparna blir hämtade som de ska.

- Om du inte klarar att lära in koppositionerna, eller robotarmen fortsatt inte klarar att hämta kopparna, bör du kontakta servicetekniker.

