

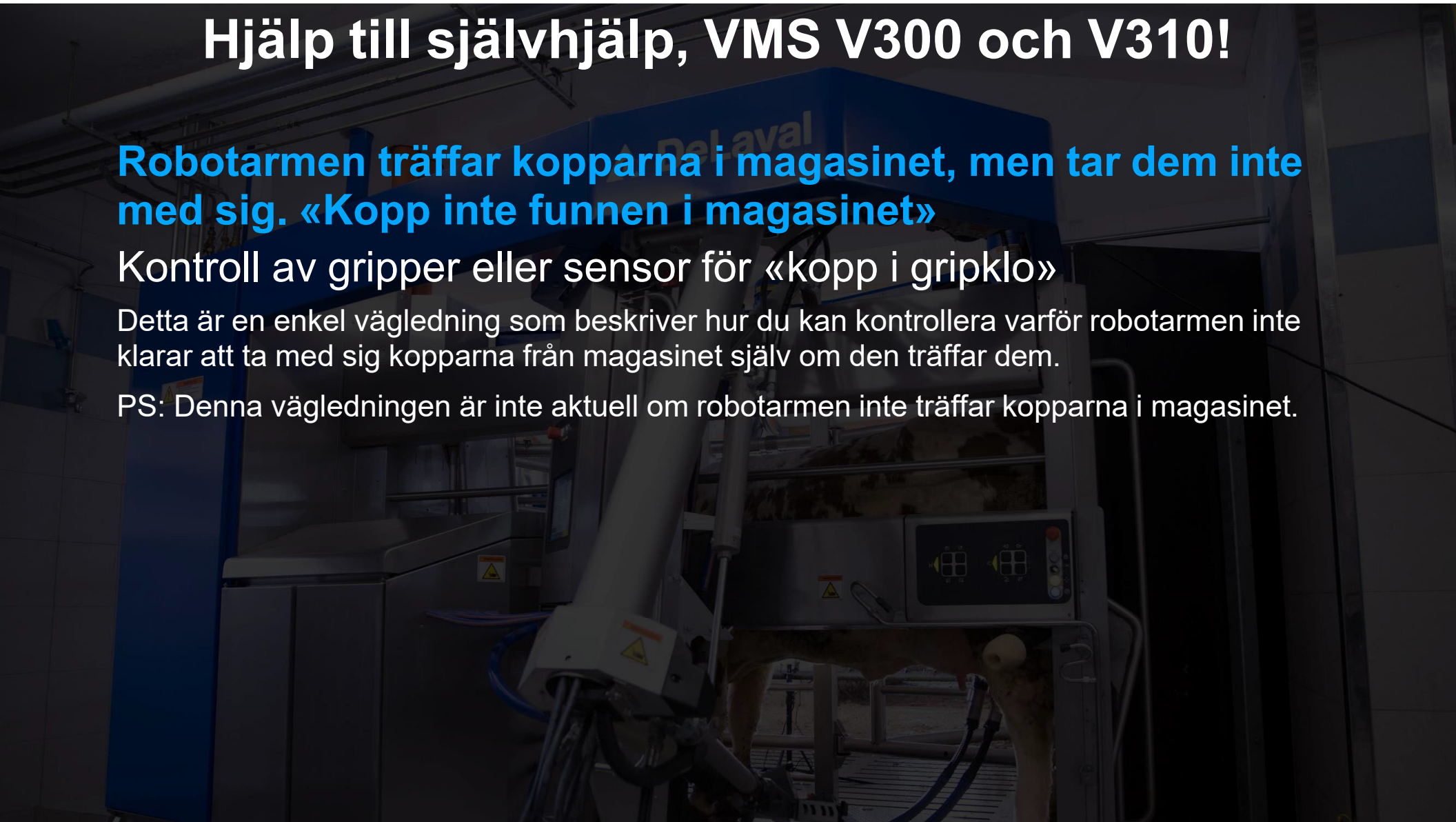
Hjälp till självhjälp, VMS V300 och V310!

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.

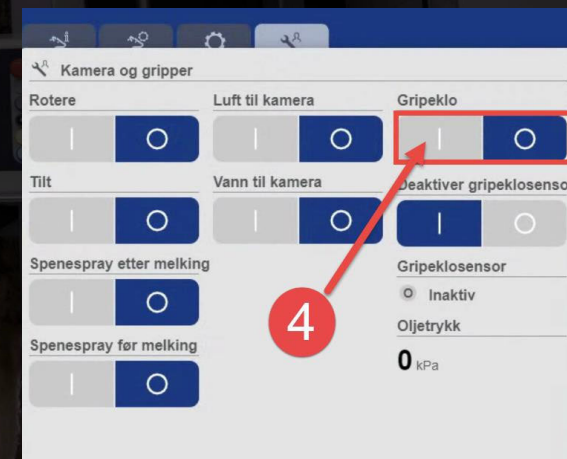
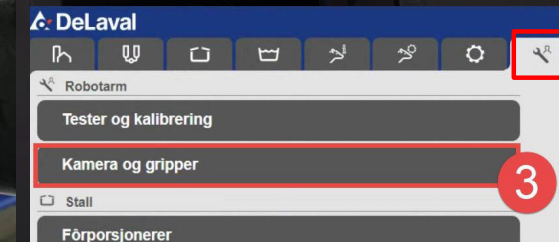
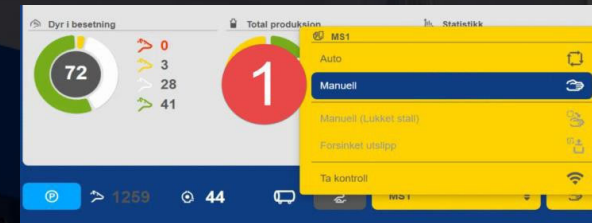


Robotarmen träffar kopparna i magasinet, men tar dom inte med sig. «Kopp inte funnen i magasinet»

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: Kontrollera att griplorna inte är utslitna / knäckta.
- 3: Gå till «Kamera och gripper» på pekskärm/app.
- 4: Tryck på 1/0 under «Gripklo» för att kontrollera att den öppnar och stänger normalt.



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

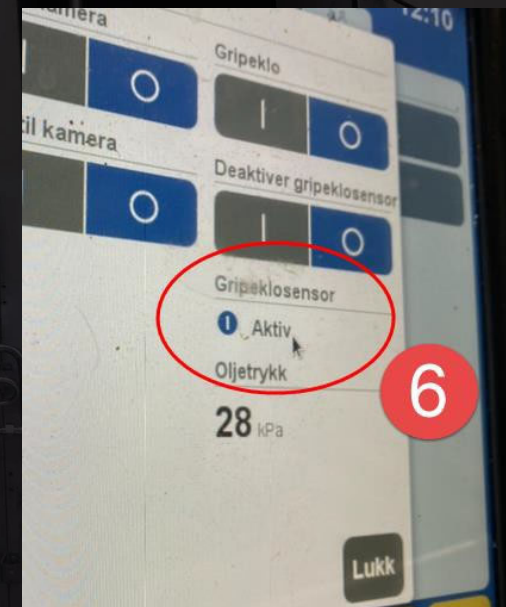
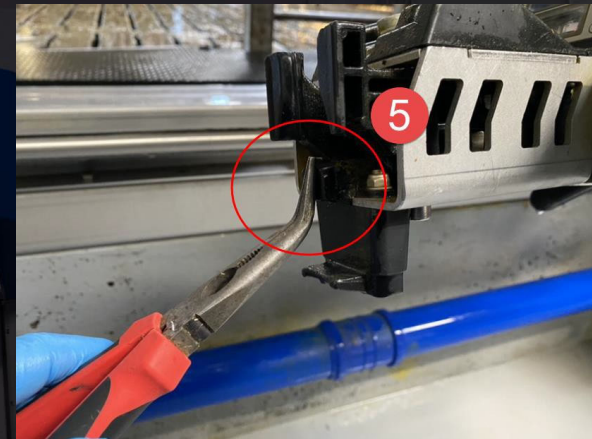
Kontroll av gripper eller sensor för «kopp i gripklo»

För att kontrollera sensorn för kopp i gripklo gör följande:

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

6: Se samtidigt på pekskärm/app om indikatorn blir blå. Blir den inte blå, fungerar troligen inte sensoren som den skall.

- Se nästa sida.



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

Kontroll av gripper eller sensor för «kopp i gripklo»

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

8: Tryck «deaktivera gripklosensor».

9: Tryck OK på meddelandet som kommer upp.

11: Sätt VMS i «Auto» 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.

