

Hjälp till självhjälp, VMS V300 och V310!

Robotarmen träffar inte en eller flera av kopparna i magasinet och klarar därför inte att hämta dom. «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

Ändlageskalibrering sida 5

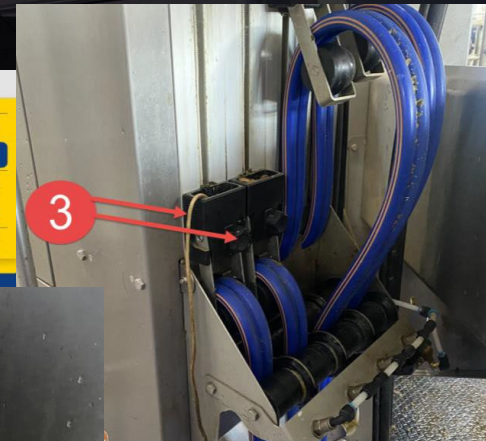
Inläring av kopp-positioner sida 6-9



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

Kontroll av snören, ändlägeskalibrering av robotarm
För att justera snörerna, gör följande:

- 1: Sätt mjölkstationen i manuell
- 2: Kontrollera att alla mjölkslangar är lika strama. Koppen skall "sprätta" tillbaka i position när man drar bort den, och inte «hänga och dingla».
- 3: Justera om nödvändigt med att lossna låsskruven, och dra i snörena.



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

Kontroll av snören, ändlägeskalibrering av robotarm

För att göra ändlägeskalibrering, gör följande:

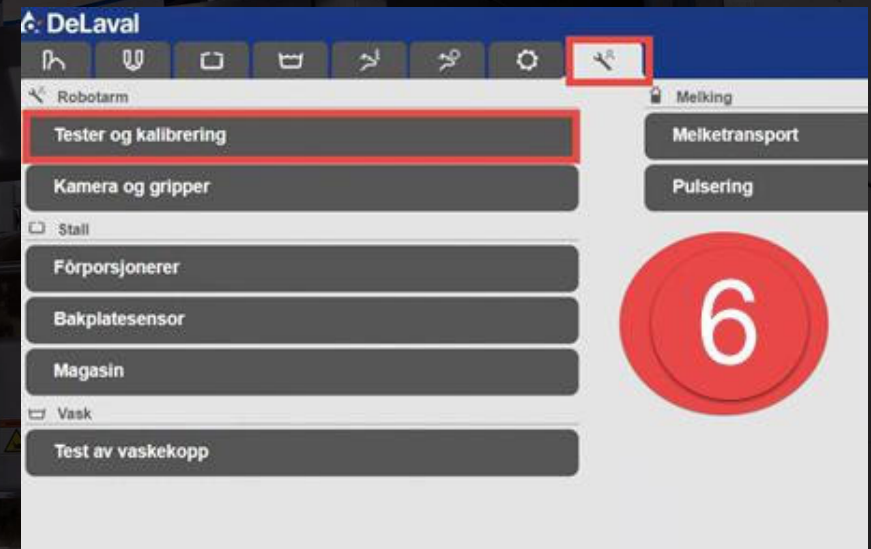
OBS! Robotarmen vill röra sig!

5: Ta tag i robotarmen, känn om den är något glapp i den. Är den glapp, kontakta servicetekniker. Gå INTE vidare i instruktionen.

6: Tryck på skiftnyckeln → «Test och kalibrering» → «Ändlägeskalibrering»

7: När kalibreringen är färdig, prova att hämta koppar igen.

Nästa sida visar inläring av kopp-positioner i magasinet. Detta bör endast göras i samråd med servicetekniker.



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

Kontroll av snören, ändlägeskalibrering av robotarm

För att lära in kopp-positioner, gör följande:

1: Tryck på hänglåset.



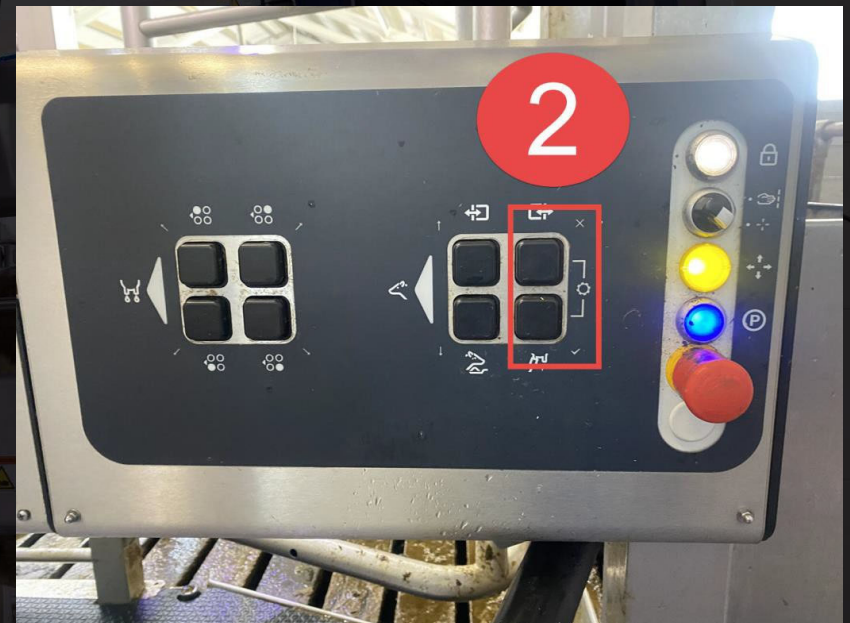
Robotarmen träffar inte en eller flera av kopparna i magasinet och klarar därför inte att hämta dom. «Kopp inte funnen i magasinet»

Kontroll av snören, ändlägeskalibrering av robotarm

För att lära in kopp-positioner, gör följande:

2: Tryck bägge knapparna som är inringade samtidigt, för att aktivera «inlärningsläge»

OBS! Robotarmen vill röra sig!



DeLaval

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

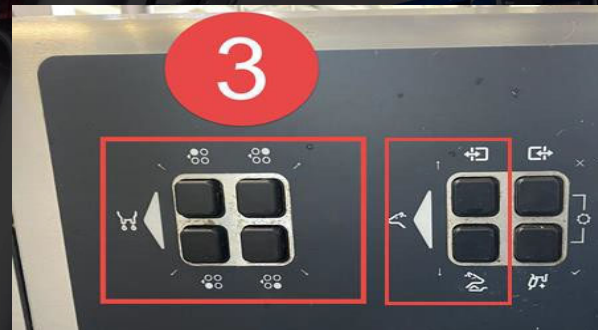
För att lära in kopp-positioner, gör följande:

För att lära in kopp-positioner, gör följande:
Inlärningsproceduren går igenom alla kopparna.
Om en position ser bra ut, kan du gå till nästa utan att ändra något, med att hålla inne «enter»(4)

3: Kör grippern intill koppen som på bilden med att använda piltangenterna. Var försiktig. Ett enkelt tryck på «enter»(4), vill aktivera grippern, så att du kan kontrollera om den träffar perfekt.

4: Tryck och håll enterknappen (4) för att lagra.

5: Armen vill gå igenom alla kopparna, och inläringen är färdig när armen går tillbaka till parkeringsposition.



DeLaval

**Robotarmen träffar inte en eller flera av kopparna i magasinet
Och klarar därför inte att hämta dom. «Kopp inte funnen i magasin»**

Kontroll av snören, ändlägeskalibrering av robotarm.

För att lära in kopp-positioner, gör följande:

6: Testa hämtning av koppar med att trycka
«Skiftnyckel» → «Test och kalibrering»
→ «Hämta spenkoppar».

Om allt är ok, starta mjölkning med att
trycka på hänslåset en gång till, och
sätt därefter mjölkstationen i "Auto".

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

