Joystick – Styrning av roboten

Joysticken används för att programmera EVO Cleaner och för att manuellt styra roboten. I det här avsnittet beskrivs hur joysticken fungerar och hur roboten reagerar på dess rörelser.

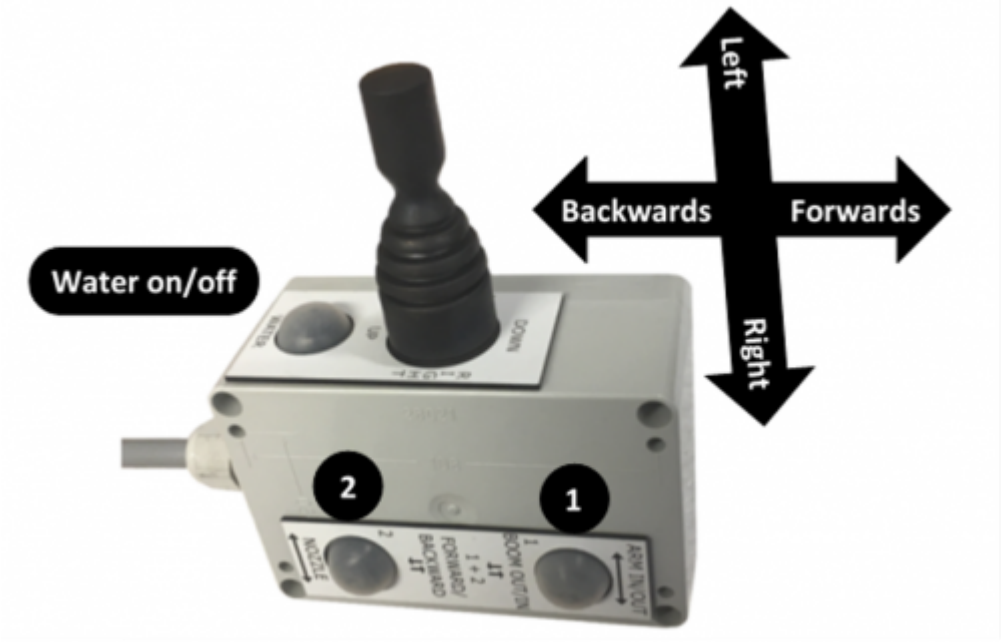
Joysticken ansluts till det svarta uttaget som sitter under huven på städrobotens bakre högra sida. För att kontakten ska låsas fast ordentligt behöver den vridas 90 grader efter anslutning.

Joysticken har en styrspak som kan föras i fyra riktningar för att styra robotens rörelser.

- Knappen på ovansidan (närmast styrspaken) används för att öppna och stänga vattenventilen.
- De två sidoknapparna (1 och 2) aktiverade olika funktioner när de hålls nedtryckta. Dessa funktioner beskrivs längre fram i dokumentationen.

Joysticken kan endast användas under inlärningsprocessen (inspelning) eller när den manuella styrskärmen är aktiv. Vid alla andra tillfällen är joystickstyrningen inaktiverad.

För att bli bekväm med robotens rörelser rekommenderar vi att du övar på den manuella styrskärmen innan du påbörjar programmeringen.



GO – Rengöringsrörelser

Allmän information

Vissa rörelser är mer belastande för roboten än andra. Hög belastning innebär att elmotorerna behöver arbeta hårdare, vilket leder till ökad strömförbrukning och därmed kortare batteritid. För att maximera robotens prestanda och minimera slitage är det viktigt att använda effektiva

rörelsemönster vid programmering.

Rörelser som bör undvikas

Undvik följande rörelser eftersom de ökar belastningen på robotens mekaniska och elektriska system:

- Långa rörelser med bommen upp eller ner när teleskopet är långt utdraget. Ju längre teleskopet är utdraget, desto större belastning utsätts bommotorn för.
- Utdragning av teleskopet när bommen befinner sig i ett högt eller uppåtriktat läge.
- Rotation av tornet när munstycket är riktat åt sidan. När vattenstrålen påverkas av tornets rotation uppstår krafter som belastar elmotorerna. Belastningen ökar ytterligare ju längre ut armen eller teleskopet är utdraget.
- Förflyttning av roboten med munstycket riktat åt annat håll än nedåt. Det höga vattentrycket kan påverka robotens navigering och stabilitet.

Effektiv programmering

För bästa möjliga resultat rekommenderar vi att du följer våra programmeringsprinciper. Genom att använda effektiva rörelser minskar du onödigt slitage, sparar batterikapacitet och utnyttjar robotens fulla potential.

Våra rengöringsprogram bygger i huvudsak på att tornet, armen och munstycket används för att skapa cirkulära rörelsemönster, vilket är den mest effektiva rengöringsmetoden. Bommen, teleskopet och hjulen används främst för kortare förflyttningar mellan olika arbetspositioner.

Säkerhet vid inlärning

Under inlärningsprocessen ska du alltid lämna goda säkerhetsmarginaler för att undvika kollisioner med omgivande objekt.

Referens för rörelseriktningar

I de följande illustrationerna visas och beskrivs alla rörelseriktningar sedda bakifrån roboten.

From:
https://wiki.envirologic.se/ - **Envirologic Support Wiki**

Permanent link:
https://wiki.envirologic.se/doku.php/joystick?rev=1780303976

Last update: **2026/06/01 01:52**