# Målsökande

Referenskörning innebär initialisering (kalibrering) av bommens, tornets, teleskopets, armen och munstyckets absoluta positioner. Om roboten har tappat sin referenskörning måste du göra om referenskörningsproceduren.

**<font 16px/inherit;;inherit;;inherit>Symbolförklaringar:</font>**

= Målsökande behövs.

= Nollpositionssensorn är aktiv.
*Dessa symboler visas vid den funktion den hänvisar till.*




## Instruktion

<font 16px/roboto, sans-serif;;initial;;inherit>**1.** Gå till manualskärmen från startskärmen.</font>
<font 16px/roboto, sans-serif;;initial;;inherit>**2.** Tryck på -knappen *(information / detaljerad vy)* i det övre högra hörnet så att du kan se de absoluta positionerna för alla funktioner.</font>

**3.** Flytta **bommen** **till absolut botten. Kontrollera att positionen nollställs (0 eller +1) automatiskt när den stannar vid botten.** * **<font 16px/roboto, sans-serif;;#333333;;inherit>**a. **Om den inte är nollställd, fortsätt att hålla ner knappen för att sänka bommen tills du får en fråga.</font>** * **<font 16px/roboto, sans-serif;;#333333;;inherit>**b. **Tryck ”Ja” på frågan.</font>** **4.** **Flytta** **tornet** två gånger i varje riktning, förbi hempositionssensorn. Sensorindikatorn är aktiv när en svartvit prick visas på skärmen. Den röda indikatorn för hempositionering försvinner när hempositioneringen är klar.

<font 16px/roboto, sans-serif;;#333333;;inherit>**a.** Kontrollera att sensorn är aktiv när tornet pekar

framåt.</font>

<font 16px/roboto, sans-serif;;#333333;;inherit>**b.** Flytta tornet åt vänster, cirka 20 grader, tills sensorindikatorn blir inaktiv.</font>

<font 16px/roboto, sans-serif;;#333333;;inherit>**c.** Flytta tornet åt höger tills sensorindikatorn blir aktiv och sedan inaktiv igen.</font>

<font 16px/roboto, sans-serif;;#333333;;inherit>**d.** Upprepa svepningen åt vänster och höger tills den röda pricken försvinner.</font>

<font 16px/roboto, sans-serif;;#333333;;inherit>**e.** Flytta dig tillbaka så att tornet pekar rakt fram.</font> <font 12px/inherit;;inherit;;inherit>*Grön = Aktivt sensorområde*</font>

**5.** Flytta **teleskopet **utåt ett par pulser och sedan helt in igen. * <font 16px/roboto, sans-serif;;#333333;;inherit>a. **Kontrollera att positionen är noll när teleskopet är helt indraget.</font> * <font 16px/roboto, sans-serif;;#333333;;inherit>b. **Kontrollera att nollpositionssensorn är aktiv när teleskopet är i noll (helt indraget).</font> **6.** Rör **armen** två gånger i varje riktning, och passera hempositionssensorn i båda riktningarna.

<font 16px/roboto, sans-serif;;#333333;;inherit>**a.** Kontrollera att sensorn är inaktiv när armen är parallell med bommen</font>

<font 16px/roboto, sans-serif;;#333333;;inherit>**b.** Flytta armen utåt, förbi 30 grader, tills sensorindikatorn blir aktiv och sedan inaktiv igen.</font>

<font 16px/roboto, sans-serif;;#333333;;inherit>**c.** För armen inåt tills sensorindikatorn blir aktiv och sedan inaktiv igen</font>

<font 16px/roboto, sans-serif;;#333333;;inherit>**d.** Upprepa svepningen utåt och inåt tills den röda målsökarsymbolen försvinner.</font>

<font 16px/roboto, sans-serif;;#333333;;inherit>**e.** Flytta armen tillbaka parallellt med bommen.</font> <font 12px/inherit;;inherit;;inherit>
*Grön = Aktiv sensorposition*</font>

**7.** Flytta munstycket **minst **två hela varv i varje riktning (flytta först armen utåt så att munstycket är fritt från bommen). <font 12px/inherit;;inherit;;inherit>
***Grön = Aktiv sensorposition***</font> <font 16px/roboto, sans-serif;;initial;;inherit>8. **Se till att alla röda målsökningspunkter har försvunnit.</font> * <font 16px/roboto, sans-serif;;#333333;;inherit>a. **Om inte, försök igen med heminställningen för funktionen som har en röd prick (du kan ha missat ett svep förbi nollsensorn).</font> **Har du fortfarande problem även efter att du har återställt den till hemkörningen? Din robot kan också ha tappat bort sina parkeringspositioner. Kontakta** Envirologic** eller din distributör för ytterligare hjälp.

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

Permanent link:
**https://wiki.envirologic.se/doku.php/malsoekande?rev=1776761413**

Last update: **2026/04/21 01:50**