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.

Symbolförklaringar:

= Målsökande behov.

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



Instruktion

1. Gå till manualskärmen från startskärmen.

---

2. Tryck på -knappen*(information / d*etaljerad vy) i det övre högra hörnet så att du kan se de absoluta positionerna för alla funktioner.

3. Flytta bommentill absolut botten. Kontrollera att positionen nollställs (0 eller +1) automatiskt när den stannar vid botten.

- a. Om den inte är nollställd, fortsätt att hålla ner knappen för att sänka bommen tills du får en fråga.
- b. Tryck ”Ja” på frågan.

---

4. Flytta **tornet** två gånger i varje riktning, förbi hempositionssensorn. Sensorindikatorn är aktiv när en svartvit prick visa på skärmen. Den röda indikatorn för hempositionering försvinner när hempositioneringen är klar.

Kontrollera att sensorn är aktiv när tornet pekar framåt.

Flytta tornet åt vänster, cirka 20 grader, tills sensorindikatorn blir inaktiv.

Flytta tornet åt höger tills sensorindikatorn blir aktiv och sedan inaktiv igen.

Upprepa svepningen åt vänster och höger tills den röda pricken försvinner.

Flytta dig tillbaka så att tornet pekar rakt fram.

homingtower.png *Grön = Aktivt sensorområde*

---

5. Flytta teleskopet utåt ett par pulser och sedan helt in igen.

- Kontrollera att positionen är noll när teleskopet är helt indraget.
- Kontrollera att nollpositionssensorn är aktiv när teleskopet är i noll (helt indraget).

---

6 . Rör armen två gånger i varje riktning, och passera hempositionssensorn i båda riktningarna.

- Kontrollera att sensorn är inaktiv när armen är parallell med bommen
- Flytta armen utåt, förbi 30 grader, tills sensorindikatorn blir aktiv och sedan inaktiv igen.
- För armen inåt tills sensorindikatorn blir aktiv och sedan inaktiv igen
- Upprepa svepningen utåt och inåt tills den röda målsökarsymbolen försvinner.Flytta armen tillbaka parallellt med bommen.

homingarm.png *Grön = Aktiv sensorposition*

---

7. Flytta munstycket minst två hela varv i varje riktning (flytta först armen utåt så att munstycket är fritt från bommen).

homingnozzle.png *Grön = Aktiv sensorposition*

---

8 **. Se till att alla röda målsökningspunkter har försvunnit.**

- Om inte, försök igen med heminställningen för funktionen som har en röd prick (du kan ha missat ett svep förbi nollsensorn).

Har du fortfarande problem även efter att du har återställts 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=1776774616

Last update: **2026/04/21 05:30**