

EVO Cleaner



made in Sweden by Envirologic

Bruksanvisning




Envirologic

Oversettelse av original bruksanvisning

©Copyright: Denne manualen må ikke utleveres til tredjepart, kopieres eller gjengis uten samtykke fra Envirologic AB.

Innhold

1. VIKTIG INFORMASJON.....	2
Tiltenkt bruk	2
Robottype	2
2. SIKKERHET	3
Sikkerhetsforskrifter	3
Advarsler	3
Nødstop	3
Transport av robot.....	3
Forflytning av roboten.....	3
Programmering og avspilling av robotprogram	4
Rengjøring og vedlikehold	4
Veltefare	4
Kortslutning av batteri.....	4
Innebygd sikkerhetssystem	4
3. TEKNISK SPESIFIKASJON	5
Robotens deler	5
Tekniske data.....	5
Tilbehør.....	5
Rekkevidde	6
4. GENERELL INFORMASJON	7
Kort funksjonsbeskrivelse.....	7
Starte roboten	7
Hjelpesystem	7
Lade roboten	7
5. STYRE ROBOTEN.....	8
Frikjøring.....	8
Forflytte roboten	8
Joystick	8
6. PROGRAMMERING	10
Markører.....	10
Filer	10
Automatisk vasking.....	11
Avbryte	12
7. TIPS VED PROGRAMMERING	13
8. VEDLIKEHOLD	14
9. SERVICE.....	14
10. EU-SAMSVARERKLÆRING	15

1. Viktig informasjon

Symboler i bruksanvisningen



Advarselstekster vises i en grå rute og er merket med en varseltrekant.



Viktig informasjon vises i en grå rute og er merket med et informasjonssymbol.

Tiltenkt bruk

Roboten er konstruert på en slik måte at den er trygg å bruke når bruksanvisningen følges.

EVO Cleaner er en automatisert vaskerobot som er konstruert for, og ment å skulle erstatte, manuell høytrykksvasking, f.eks. vasking av dyrefjøs.

All annen bruk av roboten er uegnet. Dersom bruksanvisningen ikke følges, kan det forårsake ulykker, personskade og skade på eiendom eller dyr.

Robbotype

Informasjonen i denne bruksanvisningen gjelder kun robottypen EVO Cleaner. I robotens betjeningspanel er det et maskinskilt med typebetegnelse og serienummer, se Figur 1.

Envirologic		Envirologic AB (publ) Söderforsgatan 1 752 28 Uppsala Sweden	
Type	EVO Cleaner	<i>Cleaning robot</i>	
S/N	08xxxxxx		
Manufact. year	2021		
Max in pressure	210 bar	Ambient temp.	+1 - +55 °C
Voltage	24 VDC	Weight	270 kg

Figur 1, maskinskilt

Brukerens kvalifikasjoner

- EVO Cleaner skal kun håndteres av person med opplæring.
- EVO Cleaner skal kun brukes i henhold til instruksjonene i denne bruksanvisningen.

2. Sikkerhet

Sikkerhetsforskrifter



Sørg for at du arbeider i samsvar med sikkerhetsinstruksjonene og advarslene i dette kapittelet. Les gjennom disse selv om du allerede er fortrolig med håndtering og bruk av roboten.



Denne bruksanvisningen inneholder viktig informasjon om driftssikkerhet og vedlikehold av roboten. Bruksanvisningen skal betraktes som en del av produktet og oppbevares lett tilgjengelig. Roboten er konstruert i henhold til relevante direktiver. Aktuell informasjon om disse finner du i robotens EU-samsvarserklæring. Bruksanvisningen inneholder advarselstekster og informasjon som må følges, for at robotens ytelse og sikkerhet skal ivaretas.



Hvis det er andre helse- og sikkerhetskrav i det landet roboten brukes, skal bruksanvisningen kompletteres med relevante anvisninger for å sikre overensstemmelse med slike krav.



- Beskyttelsesanordninger på roboten eller tilbehøret må ikke fjernes eller endres.
- Roboten skal kun repareres av kvalifisert personale.



Advarsler

Robotens innebygde sikkerhetsanordninger er bare et grunnlag for å forebygge ulykker. Hovedansvaret for en ulykkesfri håndtering har fremfor alt den som bruker roboten, det vil si tar hånd om, vedlikeholder og reparerer den.

For å forsikre deg om at roboten brukes på en forsvarlig måte må du sørge for at forskrifter og advarsler blir fulgt.

Nødstop

Som en ekstra sikkerhetsforanstaltning er det installert nødstop lett tilgjengelig ved betjeningspanelet. Når du trykker inn nødstoppen, stanser roboten umiddelbart, og vannet skrur av.

Transport av robot



Ved transport av robot med annet transportmiddel (f.eks. lastebil eller tilhenger):

- Roboten **skal** alltid transporteres i oppreist stilling, påslått og med sikker forankring, slik at den ikke kan velte eller utsettes for annen mekanisk påvirkning.
- Ved mistanke om funksjonsfeil pga. uhell ved transport **skal** funksjonskontroll utføres før roboten tas i bruk.
- Ved behov **skal** roboten løftes etter chassiset.
- Under transport **skal** roboten sikres i chassiset.









Forflytning av roboten





- Roboten skal **kun** forflyttes når den er påslått.
- Roboten skal **alltid** forflyttes med begge hender på robotens håndtak når drivmotoren står i fri.
- Forflytningsmetoden **skal** tilpasses underlag og personlige egenskaper.
- I bratt helling **skal** motordrift brukes, **ikke frikobling eller transporthjul!**





Programmering og avspilling av robotprogram

	<ul style="list-style-type: none">• Før vasking skal fjøset tømmes for dyr og personer (bortsett fra operatøren ved programmering), transportveier være fremkommelige og eventuelle dører/grinder være lukket.
	<ul style="list-style-type: none">• Varselskilt skal plasseres ved alle innganger til fjøset når roboten vasker.
	<ul style="list-style-type: none">• Ved programmering skal operatøren bruke hørselsvern, pustemaske og vernebriller. Annet verneutstyr som tettsluttende, vanntett drakt, støvler med grovmønstret såle og hansker anbefales.
	<ul style="list-style-type: none">• Ved programmering skal operatøren befinne seg på trygg avstand fra bevegelige deler (klemfare) og vannstråle (høytrykk).
	<ul style="list-style-type: none">• Ved programmering skal roboten styres på en slik måte at vannstrålen eller andre bevegelige deler ikke kommer i kontakt med følsom elektronikk eller innredning.
	<ul style="list-style-type: none">• Ved bruk av posisjonsmarkører skal disse plasseres på en slik måte at de er godt festet og kan plasseres på samme sted ved avspilling.
	<ul style="list-style-type: none">• Ved bruk av dobbeltmunnstykke skal vaskingen alltid startes på nytt når vannstrømmen


Rengjøring og vedlikehold

	<ul style="list-style-type: none">• Roboten skal spyles ren med slange. Ikke bruk høytrykk.
	<ul style="list-style-type: none">• Lading skal skje i godt ventilert rom som er fritt for brennbart materiale.• Under vedlikehold skal roboten være avslått/strømløs.• Roboten skal kun repareres av kvalifisert personale.

Veltefare

	<ul style="list-style-type: none">• Roboten må ikke transporteres i parkert tilstand hvis underlaget heller mer enn 20 grader sidelengs.
	<ul style="list-style-type: none">• Ved vasking der tårnet er svingt 90 grader i forhold til robotens sentrum og teleskopet og armen er trukket helt ut, må ikke underlaget helle mer enn 5 grader (avhengig av om vannstrålen rettes oppover eller nedover).• Ved vasking bak roboten, markert område i Figur 3, kan det være veltefare avhengig av underlaget og bommens, teleskopets og armens plassering. Når roboten arbeider innenfor dette området, anbefaler vi at teleskopet er trukket inn.• Når transporthjulet brukes, må tårnet være sentrert.

Kortslutning av batteri

	<p>For å unngå kortslutning ved batteribytte skal batterikontakten på den minuspolen som er koblet til roboten, alltid fjernes først. Følgelig skal denne polen også tilkobles sist.</p>
---	--

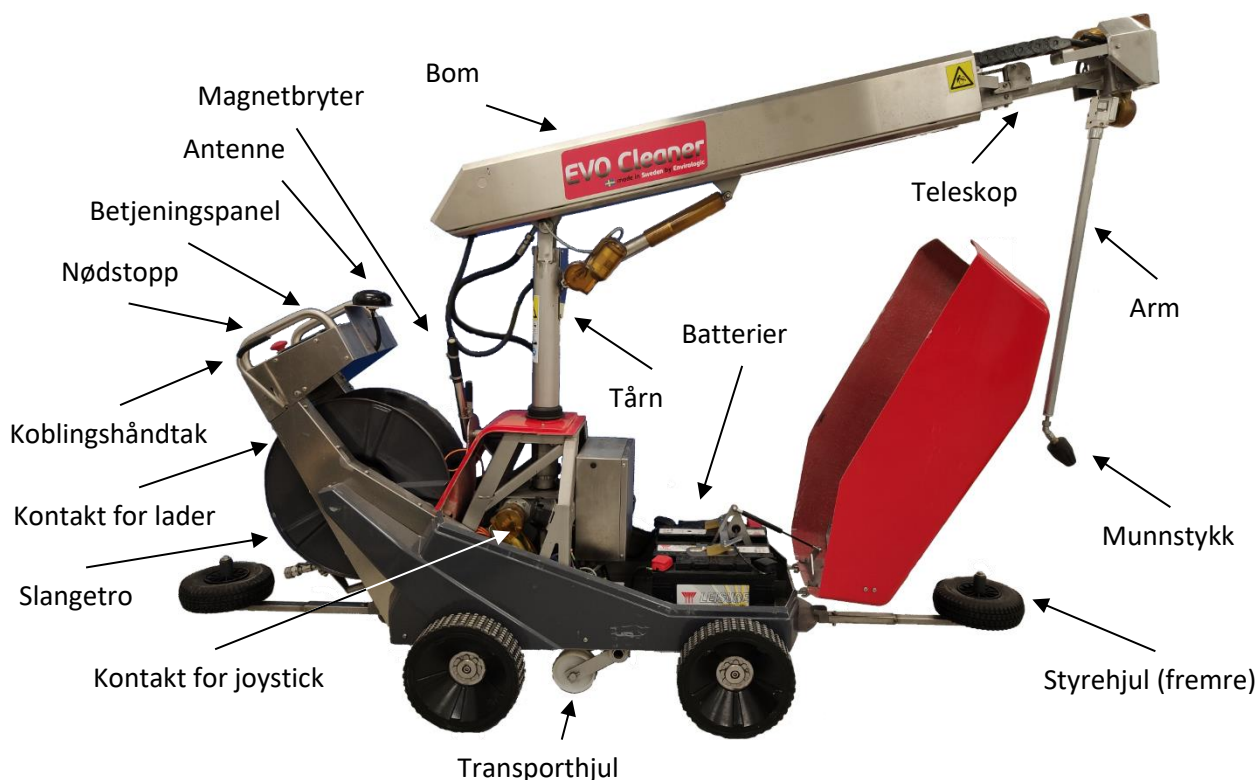
Innebygd sikkerhetssystem

Roboten har et innebygd sikkerhetssystem med flere alarmfunksjoner. Ved en stoppende alarm stanser roboten straks den pågående operasjonen, skrur av høytrykksstrålen og viser et alarmsymbol i displayet. Slike alarmer må bekreftes før driften eventuelt kan gjenopptas.

- **Vern mot strømfeil** gis av en sikring i kretskortet.
- **Vern mot lav batterispenning** gis av alarmfunksjon.
- **Vern mot sammenstøt under drift** gis gjennom detektering av hver enkelt motor, som genererer en alarm hvis motoren ikke roterer som forventet.

3. Teknisk spesifikasjon

Robotens deler



Figur 2, robotens deler

Tekniske data

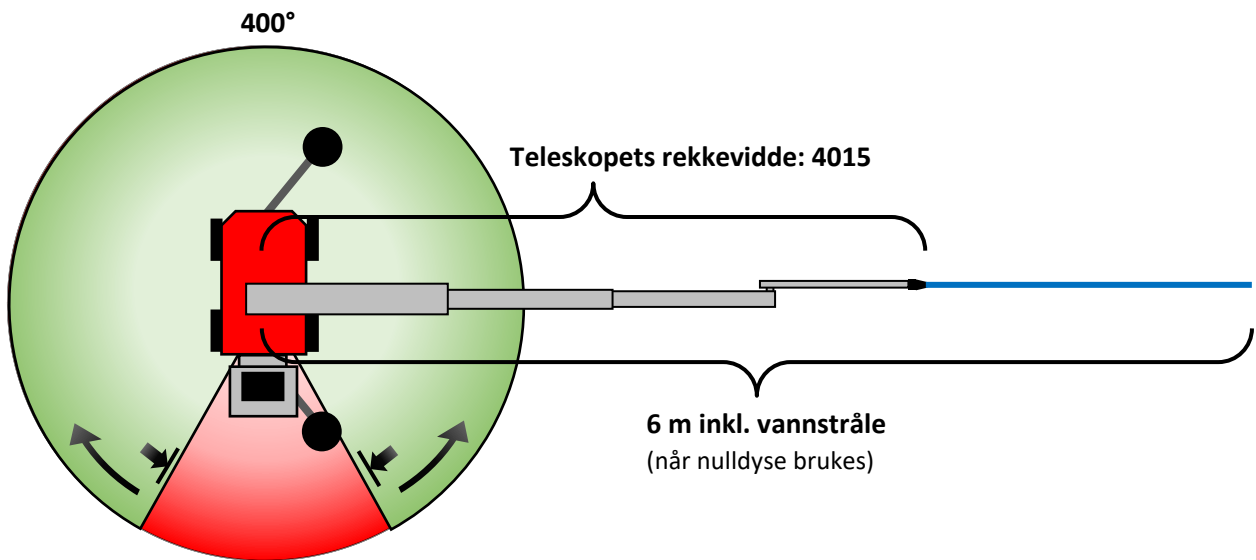
Bredde:	680 mm (med spesialhjul 610 mm)
Lengde i sammenfelt stilling:	1930 mm
Høyde i sammenfelt stilling:	1610 mm
Maks. rekkevidde arm:	4015 mm
Effektiv arbeidsrekkevidde:	Opptil 6 m fra robotens sentrum
Vekt:	270 kg
Strømforsyning:	24 V DC (2 stk. blyakkumulatorer à 12 V)
Elmotorer:	24 V DC (7 stk.)
Driftstemperatur:	1–55 °C (34–131 °F)
Lagringstemperatur:	Tømt for vann, -10–60 °C (14–140 °F)
Alarm:	Alarm via SMS ved driftsforstyrrelser
Vannforsyning:	Fra ekstern høytrykksvasker
Munnstykke:	Rotorjet 0,55
Slangetrommel:	50 m høytrykksslange (separat drift fra robot). Kobles til høytrykksvasker
Anbefalt vanntrykk:	180–210 bar (18–21 MPa)
Anbefalt vanngjennomstrøm.:	15–18 l/min
Lydeffektnivå ¹ :	94 dB (A)

Tilbehør

Batterilader:	Se separat spesifikasjon som følger med laderen
Markører:	Antall og utseende avhenger av installasjon
Munnstykker:	Det finnes ulike munnstykker for ulike arbeidsområder

¹ Målt på robot med rotormunnstykke og vanntrykk på 190 bar

Rekkevidde



Figur 3, armens rekkevidde og sikkert arbeidsområde for tårnet

4. Generell informasjon

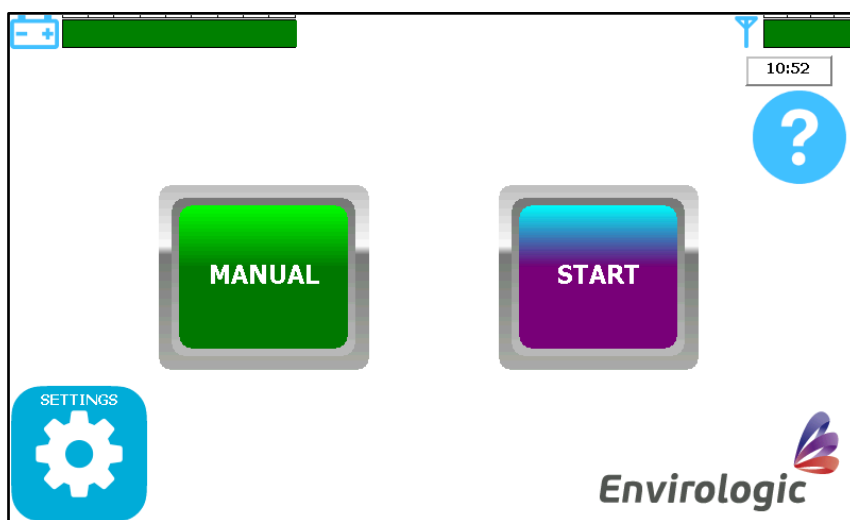
Bruksanvisningen sammen med hjelpetekster i displayet inneholder all informasjon du trenger for å klargjøre, programmere og legge inn områder, fremgangsmåter og kjøreplaner, samt gjennomføre og avslutte en vask. Den inneholder også all annen informasjon du trenger for å bruke roboten på en god og forsvarlig måte.

Kort funksjonsbeskrivelse

Vaskeroboten drives av 24 V fra to blyakkumulatorer på 12 V hver. Roboten vasker med høytrykksvann, varmt eller kaldt, med eller uten tilsetningsstoffer. Høytrykksvann distribueres til roboten via en 50 m lang høytrykksslange som roboten trekker ut, henholdsvis ruller opp, på en slangetrommel etter hvert som den forflytter seg rundt i lokalet. Vaskearbeidet utføres via en teleskoparm med en lengde på maksimalt 4,15 m fra robotens sentrum, som kan bevege seg i alle nivåer. Via den håndholdte styreenheten kan roboten styres til å forflytte seg og utføre egnede vaskebevegelser i lokalet. Etter programmeringen kan roboten utføre de programmerte bevegelsene så mange ganger som nødvendig for å oppnå et godt vaskeresultat.

Starte roboten

Hovedstrømbryteren er plassert til høyre for betjeningspanelet. Når du trykker på hovedstrømbryteren, starter systemet opp, noe som tar ca. 30 sekunder. Når skjermen i Figur 4 vises, er roboten klar til bruk.



Figur 4, startskjerm

Hjelpesystem

Hver skjerm har en knapp med et spørsmålstegn, se Figur 4. Når du trykker på denne, vises relevante hjelpetekster på skjermen.

Lade roboten

Når batteriene lades, må roboten være avslått. Det er ikke mulig å lade under drift.

Laderen må kobles til roboten før den settes inn i stikkontakten. Når laderen er koblet til stikkontakten, skal kun den oransje statuslampen lyse. Se flere detaljer i laderens manual.

Roboten skal alltid stå på lading når den ikke er i bruk. Dette forlenger batterienes levetid.

5. Styre roboten

Frikjøring

Frikjøring betyr at du kjører roboten uten å foreta en programmering eller vask. Frikjøring brukes f.eks. når du skal kjøre roboten fra oppbevaringsplassen til det området som skal vaskes. Før forflytning må du slå på roboten med hovedstrømbryteren. Gå til frikjøringsmodus ved å trykke på «Manual» på startskjermen. I denne modusen kan du enten kjøre roboten via knappene på skjermen eller via joystick. Prøv gjerne å frikjøre roboten før programmering for å gjøre deg kjent med joysticken og robotens bevegelser.

Forflytte roboten

Roboten kan flyttes på to måter: manuelt eller med motor. For å kjøre roboten manuelt setter du den i fri via koblingshåndtaket på høyre side av håndtaket, se Figur 2. Roboten kan også frikjøres med motor, via enten betjeningspanelet eller joysticken.

For å forenkle forflytning av roboten kan du bruke transporthjulet, se Figur 2. Dette styres via betjeningspanelet.



I bratt helling **skal** motordrift alltid brukes, **ikke frikobling eller transporthjul!**

Husk også å følge instruksjonene i avsnittet Sikkerhet.

Joystick



Ved programmering må joysticken brukes. Den er koblet til roboten via en 6 meter lang ledning, noe som gjør det enklere å se hva du gjør og gir god avstand, slik at du unngår sprut fra vaskingen eller sammenstøt med robotens teleskoparm.

Joysticken kobles til den svarte stikkontakten som er plassert under et deksel i vaskerobotens bakre del, se Figur 2. Når støpselet settes i kontakten, er det viktig at det vrir en kvart omdreining så det sitter ordentlig. Via joysticken kan du styre alle robotens bevegelser og skru vannet på/av. Se Figur 5, som viser et oversiktlig bilde av joysticken.



Figur 5, joystick

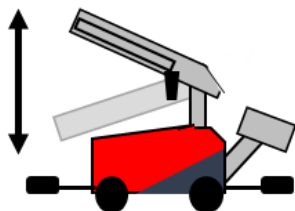
Du finner en oversikt over de ulike bevegelsene i Figur 6.



Retningene som er beskrevet, tar utgangspunkt i at operatøren er plassert bak roboten.

Bom opp/ned

Bommen beveger seg ca. 100° fra nederste stilling (posisjon 0) til øverste stilling (posisjon 1250). Parkert stilling skal være horisontal (ca. posisjon 700).



Tårn høyre/venstre

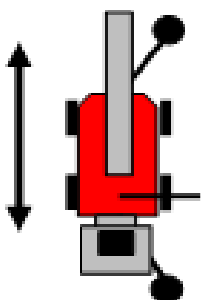
Tårnet beveger seg ca. 200° i begge retninger (posisjon ± 1000) fra parkert stilling rettet fremover (ca. posisjon 0).

Skjv joysticken mot høyre/venstre



Kjøre roboten fremover/bakover

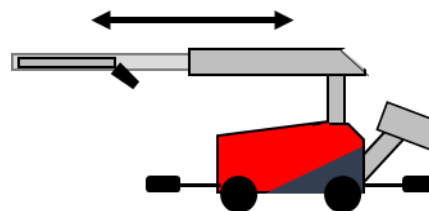
Trykk inn knapp 1 og 2 samtidig og skyv joysticken fremover/bakover



Teleskop ut/inn

Teleskopet beveger seg fra parkert stilling i posisjon 0 til posisjon 425.

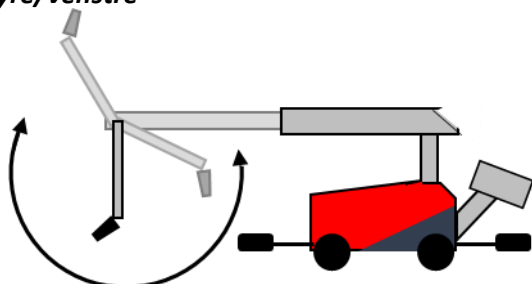
Trykk inn knapp 1 og skyv joysticken fremover/bakover



Arm ut/inn

Armen beveger seg fra parkert stilling parallelt med bommen (posisjon ca. -55) og ut ca. 315° (til posisjon 1100), slik at den peker mot taket.

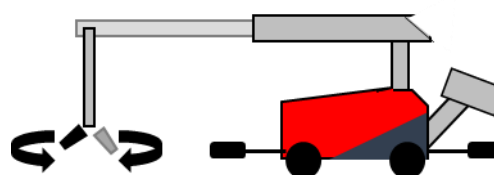
Trykk inn knapp 1 og skyv joysticken mot høyre/venstre



Munnstykke høyre/venstre

Munnstykket kan rotere fritt i 360° i begge retninger. Munnstykket er parkert når armen er parkert og munnstykket peker nedover.

Trykk inn knapp 2 og skyv joysticken mot høyre/venstre



Figur 6, bevegelser

6. Programmering

Markører

For at vaskingen skal fungere, kreves det magnetiske markører, se Figur 7. Markørene, som kan være S- eller U-formet, sitter i fastmonterte fester, og når du skal vaske, plasserer du markørene i disse festene. Robotens magnetbryter, se Figur 2, registrerer disse markørene under vaskingen og får da informasjon om posisjonen.



Figur 7, magnetisk markør

i

- Les «Tips ved programmering» før programmering for å få nyttige tips.
- Programmering bør skje i en uvasket bingje med fullt vanntrykk.
- Eventuelle pauser du tar under programmeringen, er ikke med når vaskingen starter senere. Du kan derfor gjennomføre dette i ro og mak.

Filer

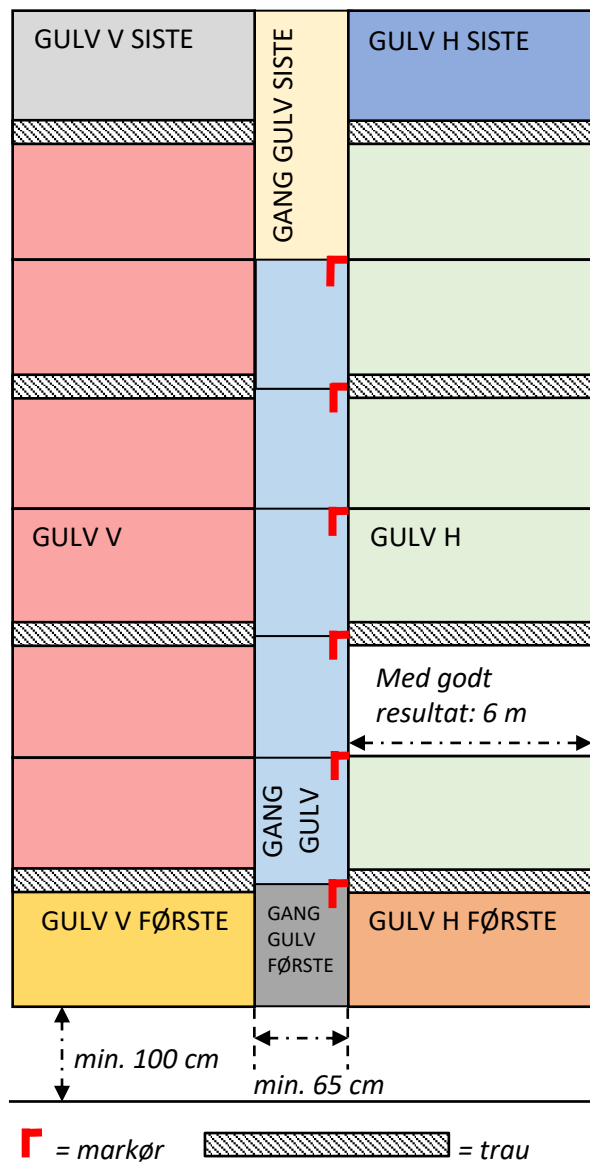
For at roboten skal kunne vaske automatisk, må den lære tre ting: **OMRÅDE**, **PROGRAM** og **FREMGANGSMÅTE**.

OMRÅDE er et kart over hvordan strekningen som roboten skal ferdes langs, ser ut. Programmeringen av et område starter ved at du gir det et navn, f.eks. «VEKST 2–5». Deretter angir du styrehjulenes posisjon samt antall monterte markører. Pass på at roboten plasseres innenfor 1 meter **bak** den første markøren før start. Når programmeringen starter, kjører roboten fremover og registrerer markørenes posisjoner. Følg roboten og sørg for at markørene registreres og hjulene ikke spinner. Etter at den siste markøren er registrert, går roboten tilbake til utgangsposisjonen bak den første markøren.

PROGRAM beskriver vaskingen, der joysticken brukes til å styre roboten. Programmene blir lagret under det området de er opprettet for.

FREMGANGSMÅTE inneholder opptil 14 programmer for hver markør. Programmene velges fra en liste og plasseres i korrekt posisjon på skjermen. Når alle ønskede programmer er plassert for en bestemt markør, gjentas prosedyren for neste markør. Programmene som ble valgt for den forrige markøren, følger automatisk med som standard. Hvis det er behov for å gjøre endringer, kan du fjerne eller legge til programmer.

Se Figur 8 for eksempel på layout av område.



Figur 8, eksempel på layout av område

Automatisk vasking



Før vasking må du kontrollere at

1. ingen fester for magnetiske markører er flyttet eller mangler
2. alle magnetiske markører er plassert i festene
3. magnetbryterens arm er innstilt 5 cm fra midten av de magnetiske markørene
4. ganger og binger er fri for gjenstander som kan forstyrre vaskingen, f.eks. åpne grunder
5. høytrykksvaskeren er koblet til strømmen
6. høytrykksvaskeren er koblet til vannforsyningen
7. høytrykksslagen er avlastet og festet sentrert bak slangetrommelen
8. ladekabelen til roboten ikke er tilkoblet
9. styrehjulene er plassert i korrekt posisjon, se skjerm
10. du vet hvor roboten skal starte vaskingen, dvs. hvor den første magnetiske markøren er
11. området som skal vaskes, er tørt for mennesker og dyr

Når du skal starte automatisk vasking, trykker du på «START» på startskjermen. Velg deretter hvilket område som skal vaskes. Deretter legger du til de fremgangsmåtene som skal brukes, i den rekkefølgen de skal utføres. Plasser roboten innenfor 1 meter bak den første markøren. Kontroller at styrehjulene har kontakt med veggen på den siden av gangen hvor markørene er montert. Etter at den første markøren er funnet, utfører roboten automatisk de angitte fremgangsmåtene og programmene. Mellom hver fremgangsmåte rygger roboten tilbake til den første markøren.

Avbryte

En automatisk vask kan avbrytes før den er ferdig på to måter:

- Når du trykker på stopp, vasker roboten ferdig det pågående programmet før den avslutter.
- Etter at du har trykt på pause eller nødstop, avslutter roboten vaskingen straks ved ett trykk på stopp.

Etter at nødstop er aktivert, blir vaskingen gjenopptatt umiddelbart etter at nødstop er tilbakestilt og alarmen bekreftet.

7. Tips ved programmering

1. Programmering av nye binger **skal** gjøres med fullt vanntrykk, fordi robotens arm påvirkes av kraften fra vannet.
2. Vi anbefaler at du i størst mulig grad unngår programmering med inntrekking av bom når bommen står i helt oppreist stilling. Inntrekking av bom i denne stillingen belaster motoren som tar hånd om inntrekkingen, unødig.
3. Programmering av nye programmer bør skje i naturlig tilsmussede binger, der sporene etter munnstykket kan følges. Prøv å finne en passe tilsmusset bingebing.
4. Forsikre deg om at det ikke er sporadisk plasserte hindre i lokalet, f.eks. gassavsug, stolper eller lignende. Hvis det er tilfellet, bør programmeringen av slike binger utføres der hindrene er plassert for å minimere risikoen for sammenstøt.
5. Hold god avstand (ca. 15 cm) til all innredning, fôrautomater og lignende under programmeringen. Vær oppmerksom når du endrer teleskopets stilling, så det ikke er fare for at noe setter seg fast selv om roboten har en litt annerledes stilling ved avspilling. Husk også at noen av de øvrige bingene som skal bruke samme kjøremønster, kan ha små avvik fra den som programmeres akkurat nå.
6. Hvis det ikke er mulig å ta hensyn til punktet over, f.eks. fordi det er trangt, bør du forlate det området som kan medføre sammenstøt, før du endrer f.eks. høydestilling eller inntrekking av bommen. Dermed kan du unngå driftsstans pga. sammenstøt, selv om deler av teleskopet berører innredningen.
7. Vær forsiktig med innredningen – ikke gå for nært med høytrykksmunnstykket.
8. Hold munnstykket på en avstand som gir tilstrekkelig vanntrykk og treffoverflate for å klare den oppgaven du har planlagt at programmet skal utføre. Ved å gå nærmere øker trykket, men det fører også til flere forflytninger pga. at treffoverflaten blir mindre.
9. Ved transport under vaskeprogram bør det ikke være større hindre der styrehjulene skal passere. Dette fordi forskyvninger kan forekomme, slik at stillingen ikke lenger er nøyaktig (i slike tilfeller bør flere markører monteres for å unngå dette).
10. Hvis du bruker dobbeltmunnstykke, må du være veldig nøye med hvordan du skruer på vannet, så du velger riktig munnstykke. Ved bytte av munnstykke skruer du av vannet og kjører ut armen i horisontal stilling. Vri på dobbeltmunnstykket. Kjør tårn, bom, teleskop eller vogn i minst 5 sekunder og skru deretter på vannet.
11. Forsøk å være effektiv ved programmering av nye binger. Et godt mål på effektiviteten er tiden som går med til hver bingebing. Det er viktig å dele bingen inn i mindre områder. Det er lett å være konsentrert i noen minutter, men etter en stund kan du miste fokus og gjøre feil.
Lag alltid ett program for grovvask og ett for finvask!
I den første programmeringen vaskes gulvet i en slaktebinge og lagres som et program. Begrens deg til standardbingene, dvs. den typen bingebing du har mange av. Det er direkte feil å foreta en programmering av en sykebinge eller halvbinge den første gangen du er i et nytt fjøs.
12. Neste gang du vasker et fjøs som ligner det du nå har installert roboten i, skal du gjøre det dårligste programmet om igjen. Det betyr at det er lurt å notere hvordan det gikk når du har gjennomført ettervasken, så du husker hva du vil gjøre. Kanskje ble du ikke fornøyd med gulvet i høyre bingebing, derfor gjør du nettopp det programmet om igjen. Hvis du gjør det på denne måten, vil du bruke 15–30 minutter på programmering for hver vask en tid fremover. På den måten vil du stadig redusere tidsforbruket for hver vask, forbedre resultatet og lære hvordan du bruker roboten mest mulig

effektivt. Når du er helt fornøyd med disse standardbingene, kan du programmere de øvrige.

13. Pauser under programmeringen blir ikke lagret i programmet, så du har god tid til å planlegge neste forflytning.
14. Under automatisk vasking blir neste forflytning startet litt før forrige motors forflytning er avsluttet. Det gjør at roboten runder av hjørner. Under automatisk vasking kan munnstykket derfor ha litt kortere bevegelser enn de bevegelsene du programmerte roboten til å utføre. Gjør derfor alltid munnstykkets bevegelser litt lengre enn nødvendig.

8. Vedlikehold

Etter at roboten har vært i bruk, skal den rengjøres grundig med vannslange. Batteriene skal lades helt opp umiddelbart etter at roboten har vasket ferdig. Som en tommelfingerregel skal batteriene lades like lenge som roboten har vasket. Oppbevar roboten på et godt ventilert, frostfritt sted.



- Ikke bruk høytrykk til å rengjøre roboten.
- Når roboten ikke er i bruk, **skal** den oppbevares på et frostfritt sted.

9. Service

Vår serviceorganisasjon består av servicepersonale rundt om i hele landet, for at vi skal kunne hjelpe deg så raskt som mulig. For å gjøre det enklere å hjelpe deg anbefaler vi at du noterer eventuelle alarmkoder og feilsymptomer før du kontakter oss.

Vi kan også tilby serviceavtale, slik at du får oversikt over servicekostnadene dine. Kontakt oss gjerne for mer informasjon.

10. EU-SAMSVARSERKLÆRING

Vi,

Envirologic AB, org.nr. 556572-1775
Söderforsgatan 1
752 28 Uppsala
Sverige
Telefon +46 18 39 82 30,

erklærer under eneansvar at produktet

EVO Cleaner, artikkelnummer 08xxxxxxx,

som denne erklæringen gjelder, er i samsvar med bestemmelsene i følgende direktiver:

Europaparlaments- og rådsdirektiv 2006/42/EF (av 17. mai 2006) om maskiner

Europaparlaments- og rådsdirektiv 2014/30/EU (av 26. februar 2014) om elektromagnetisk kompatibilitet

Den tekniske produksjonsdokumentasjonen som direktivet krever, er tilgjengelig ved selskapets hovedkontor: Envirologic AB, Söderforsgatan 1, 752 28 Uppsala, Sverige.

Uppsala 1 January 2020
Envirologic AB



Johan Wennerberg, CEO

Adresse: **Envirologic** 
Söderforsgatan 1
752 28 Uppsala
Sverige
Tlf.: +46 18-39 82 30
E-post: info@envirologic.se
support@envirologic.se
Hjemmeside: www.envirologic.se