

EVO Cleaner



made in Sweden by Envirologic

Brugervejledning



Envirologic 

Oversættelse af den oprindelig brugervejledning

© Ophavsret: Denne vejledning må ikke udsendes til tredjeparter eller kopieres eller citeres uden tilladelse fra Envirologic AB

Contents

1. VIGTIGE OPLYSNINGER	2
Tegn, der bruges i brugervejledningen	2
Tilsigtet brug.....	2
Robottype	2
Begrænsninger i brugen	2
2. SIKKERHED	3
Sikkerhedsanvisninger	3
Advarsler.....	3
Nødstopkontakt.....	3
Transport af robotten.....	3
Flytning af robotten.....	3
Optagelse (programmering) og begyndelse på et robotprogram.....	4
Rengøring og vedligeholdelse	4
Risiko for at vælte.....	4
Kortslutning af batterier	4
Indbyggede sikkerhedsanordninger	4
3. TEKNISKE SPECIFIKATIONER	5
Oversigt over dele	5
Tekniske data.....	5
Tilbehør.....	5
Omfang	6
4. GENERELLE OPLYSNINGER	7
Kort funktionel beskrivelse.....	7
Start af robotten.....	7
Hjælp-system.....	7
Opladning af robotten	7
5. MANIPULATION	8
Manuel tilstand	8
Flytning af robotten.....	8
Joystick	8
6. LÆRE	10
Markører.....	10
Optagelser	10
Automatisk vask	11
Afbryder.....	12
7. UNDERVISNING RÅD	13
8. VEDLIGEHOLDELSE	14
9. EUROPÆISK OVERENSSTEMMELSESERKLÆRING	15

1. Vigtige oplysninger

Tegn, der bruges i brugervejledningen



Sikkerhedsrelaterede oplysninger vises i en grå boks markeret med en rød trekant



Vigtige oplysninger vises i en grå boks markeret med et informationssymbol

Tilsigtet brug

Robotten er konstrueret til at være sikker at bruge, forudsat at den betjenes i overensstemmelse med brugervejledningen.

EVO Cleaner er en automatisk rengøringsrobot, der er beregnet til at erstatte manuel højtryksrensning, for eksempel rengøring af staldinventar.

Enhver anden brug af robotten er uhensigtsmæssig. Hvis instruktionerne i denne vejledning ignoreres, kan dette føre til ulykker og skade på mennesker, miljøet eller dyrene.

Robottype

Oplysningerne i denne vejledning gælder for den robottype, der kaldes EVO Cleaner. En maskinplade er fastgjort til robotten, der viser CE-mærket, robottypen, serienummeret, produktionsår og andre vigtige oplysninger, som vist i Figur 1.

Envirologic		Envirologic AB (publ) Söderforsgatan 1 752 28 Uppsala Sweden	
Type	EVO Cleaner	Cleaning robot	
S/N	08xxxxxxx		
Manufact. year	2020		
Max in pressure	210 bar	Ambient temp.	+1 - +55 °C
Voltage	24 VDC	Weight	270 kg

Figur 1, maskinplade

Begrænsninger i brugen

- EVO Cleaner må kun anvendes af uddannet personale
- EVO Cleaner må kun anvendes i overensstemmelse med instruktionerne i denne vejledning

2. Sikkerhed

Sikkerhedsanvisninger



Det er vigtigt, at brugen af robotten overholder sikkerhedsanvisningerne og advarslerne i dette kapitel. Læs dette, selvom du allerede er bekendt med brugen af robotten.



I denne manual gives vigtige oplysninger om sikker brug og vedligeholdelse af robotten.

Brugervejledningen bør betragtes som en del af produktet og bør holdes tilgængelig.

Robotten er designet i overensstemmelse med gældende standarder og direktiver. Ajourførte oplysninger herom findes i overensstemmelseserklæringen (CE-dokument). Instruktionerne i denne vejledning skal følges for at sikre, at robotdens sikkerhed og ydeevne bevares.



Hvis der er andre sundheds- og sikkerhedskrav i brugslandet, vil der blive oprettet et passende supplement til denne vejledning for at opfylde disse krav.



- Det er ikke tilladt at fjerne eller ændre konstruktionen af sikkerhedsanordninger på robotten og tilbehøret.



- Kun kvalificeret personale skal reparere robotten.

Advarsler

Sikkerhedsanordninger og advarselsmærkater på robotten er beregnet til at forhindre ulykker.

Hovedansvaret for sikker brug ligger hos de personer, der bruger, vedligeholder eller udfører reparationer på robotten.

For at garantere sikker brug bør instruktionerne og advarslerne følges og overholdes.

Nødstopkontakt

Som en yderligere sikkerhedsforanstaltning installeres en nødstopafbryder inden for rækkevidde under betjeningspanelet. Hvis der trykkes på kontakten, stopper robotten, og vandstrålen stopper straks.

Transport af robotten



Under transport af robotten med et køretøj (f.eks. med en lastbil eller en trailer):

- Robotten skal kun transporteres i opretstående stilling, tændt, sikkert fastgjort, så robotten ikke kan vælte eller lide nogen anden form for mekanisk skade.



- Hvis der er mistanke om en fejl på grund af et uheld under transport, skal robotten kontrolleres funktionelt, før den tages i brug.

- Hvis det er nødvendigt, skal robotten løftes i chassiset.

- Under transporten skal du sikre robotten ved chassiset.

Flytning af robotten



- Robotten må kun flyttes, når den er drejet.







- Robotten må kun flyttes med begge hænder på håndtagsstængerne, når koblingen anvendes.







- Metoder til flytning af robotten skal tilpasses grunden og personlige evner.

- Hvis grunden er stejlt skrå (opad eller nedad), skal motoren anvendes, **koblingen eller transporthjulet må ikke anvendes!**





Optagelse (programmering) og begyndelse på et robotprogram

	<ul style="list-style-type: none">• Inden rengøringen skal stald afsnittet ryddes for mennesker (bortset fra den person, der foretager optagelsen) og dyr; gange og afsatser skal være fri for forhindringer, døre og porte skal være lukket.
	<ul style="list-style-type: none">• Advarselsskilte skal placeres ved indgangen til sektionen under rengøringen.
	<ul style="list-style-type: none">• Den person, der udfører optagelsen, skal bruge høreværn, åndedrætsmaske og sikkerhedsbriller. Andet anbefalet udstyr er beskyttelsesbeklædning, støvler og handsker.
	<ul style="list-style-type: none">• Under optagelsen skal operatøren holde en sikker afstand fra robotens bevægelige dele og højtryksvandstrålen.
	<ul style="list-style-type: none">• Under optagelsen skal robotten manipuleres på en sådan måde, at vandstrålen eller robotens bevægelige dele ikke er i kontakt med følsom elektronik eller andet følsomt udstyr.
	<ul style="list-style-type: none">• Ved brug af markører skal disse være solidt fastgjort og kunne forblive i samme position under hele rengøringsprocessen.


Rengøring og vedligeholdelse

	<ul style="list-style-type: none">• Skyl robotten grundigt efter brug. Brug ikke et højtryksvand.
	<ul style="list-style-type: none">• Batterierne skal genoplades i et godt ventileret område uden brændbare materialer.
	<ul style="list-style-type: none">• Under vedligeholdelse skal robotten være slukket.
	<ul style="list-style-type: none">• Kun kvalificeret personale må udføre reparationer på robotten.

Risiko for at vælte

	<ul style="list-style-type: none">• Transporter ikke robotten i parkeringspositionen, hvis grunden læner sig mere end 20 grader sidelæns.
	<ul style="list-style-type: none">• Hvis tårnet drejes 90 grader fra center position og teleskopet og armen er i deres mest udvidede positioner, bør grunden ikke læne sig mere end 5 grader (afhængigt også af, om vandstrålen er rettet op eller ned).
	<ul style="list-style-type: none">• Under rengøring bag robotten i det markerede område i Figur 3 er der risiko for at vælte, som afhænger af grunden og bommens, teleskopets og armens position. Hvis fungerer der på dette område, er det at have teleskopet i sin mest tilbagetrukkete position. anbefalet
	<ul style="list-style-type: none">• Når transporthjulet bruges, skal tårnet centreret.

Kortslutning af batterier

	<p>For at undgå kortslutning ved udskiftning af batterierne, fjern altid først forbindelsen på minus polen af batteriet tilsluttet robotten. Derfor skal du altid tilslutte denne pol sidst.</p>
---	--

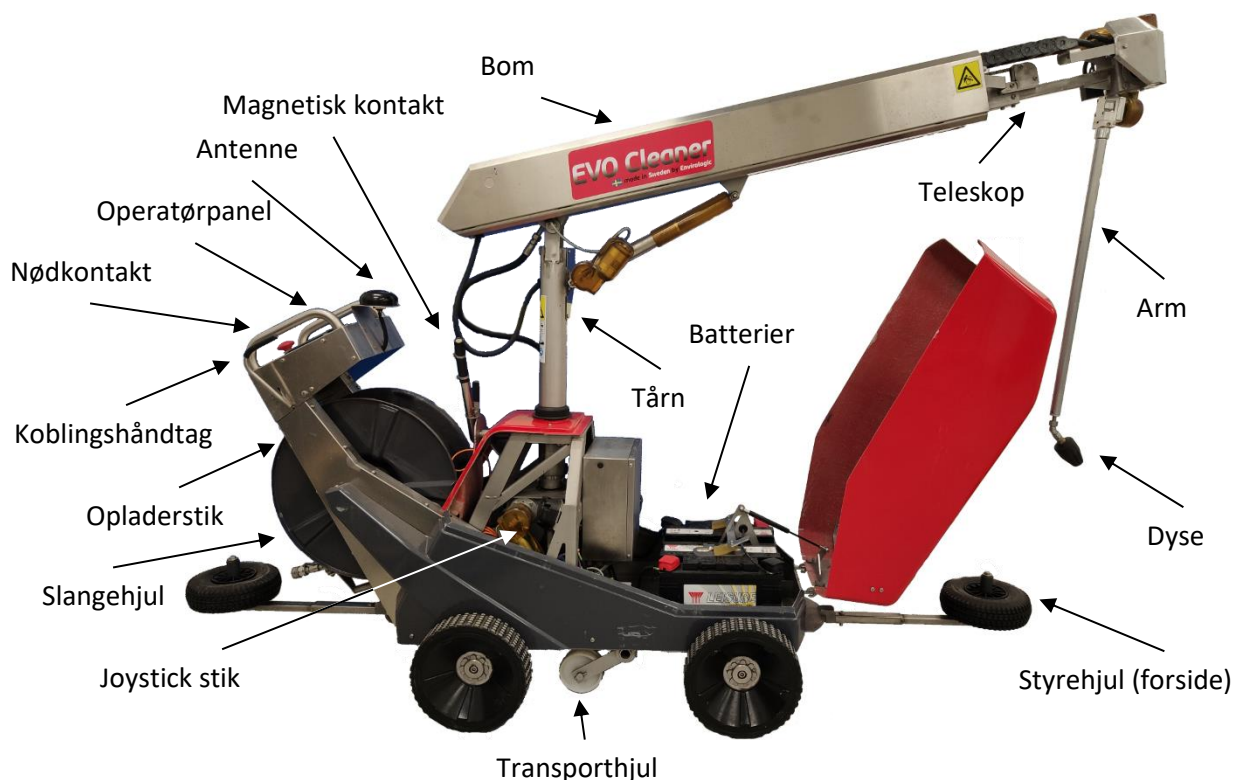
Indbyggede sikkerhedsanordninger

Robotten har en indbygget sikkerhedssystem med flere forskellige alarmer. Hvis en stoppe-alarm opstår, vil robotten straks stoppe operationen, skal du slukke for vandstrålen og vises en alarmtekst i operatørpanelet. Alarmen må blive anerkendt før operationen kan i sidste ende genstartes.

- **Beskyttelse mod strømfejl** leveres af en sikring på printkortet.
- **Beskyttelse mod lav batterispænding** styres af computeren og genererer en alarm, hvis dette sker.
- **Beskyttelse mod kollision under drift** registreres af hver enkelt motor og genererer en alarm, hvis motoren ikke bevæger sig som forventet.

3. Tekniske specifikationer

Oversigt over dele



Figur 2, dele af robotten

Tekniske data

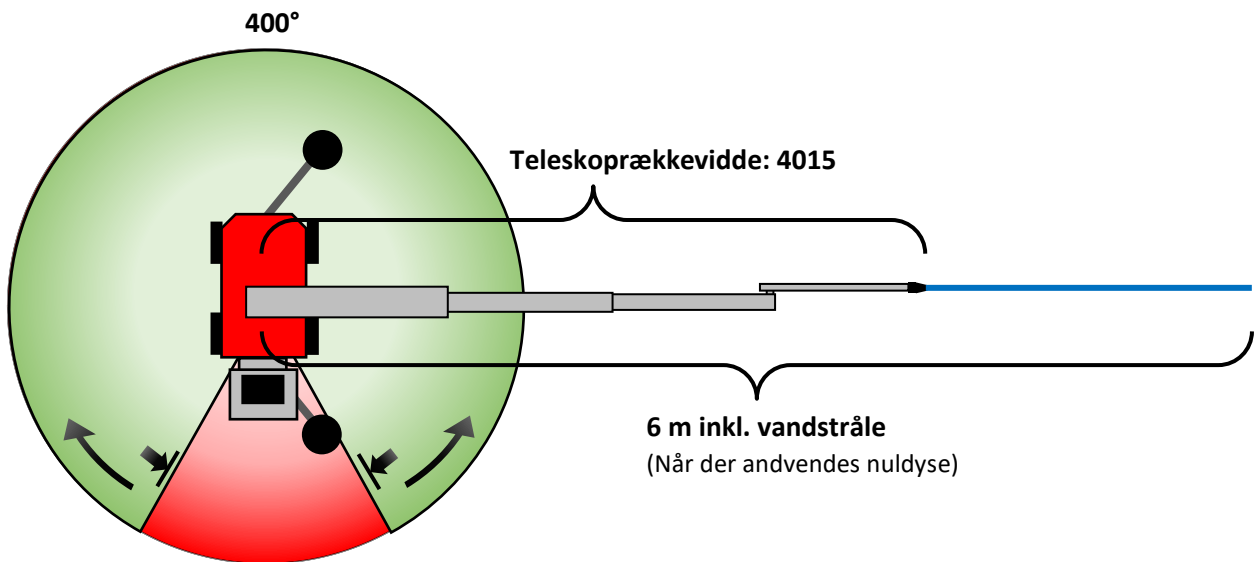
Total bredde:	680 mm (600 mm med specielle hjul)
Samlet længde:	2100 mm (inkl. styrehjul)
Samlet højde når tilbagetrukket:	1610 mm
Max rækkevidde af arm:	4015 mm
Effektivt arbejdsområde:	op til 6000 mm fra midten af enheden
Vægt:	270 kg
Strømforsyning:	24 V DC (2 blysyrebatterier ved 12 V)
Elmotorer:	24 V DC (7 i alt)
Omgivende temp	1°C til 55°C (34°F til 131°F)
Opbevarings temp	Tom af vand, -10°C til 75°C (14°F til 167°F)
Styresystem	Horner PLC
Alarm	Alarm via SMS i tilfælde af operationel nedbrud
Vandforsyning	Fra ekstern højtryksrensningsenhed
Dyse	Rotorjet 0,55
Slangerulle	50 m højtryksslange (betjenes separat fra robotten). Forbundet til en
normal rengøringsenhed.	
Anbefalet vandtryk	180-210 bar (18-21 MPa)
Anbefalet vandstrøm	15-18 l/min
Lydeffektniveau ¹	94 dB(A)

Tilbehør

Oplader	se separate specifikationer, der følger med opladeren
Mærker	struktur og antal afhænger af installationen
Dyse	Der kan være alternative dyser tilgængelige afhængigt af arbejdsområdet

¹ Målt på rotor med rotordyse og 190 Bar vandtryk

Omfang



Figur 3, rækkevidde af arm og sikkerhedstårn arbejdsområde

4. Generelle oplysninger

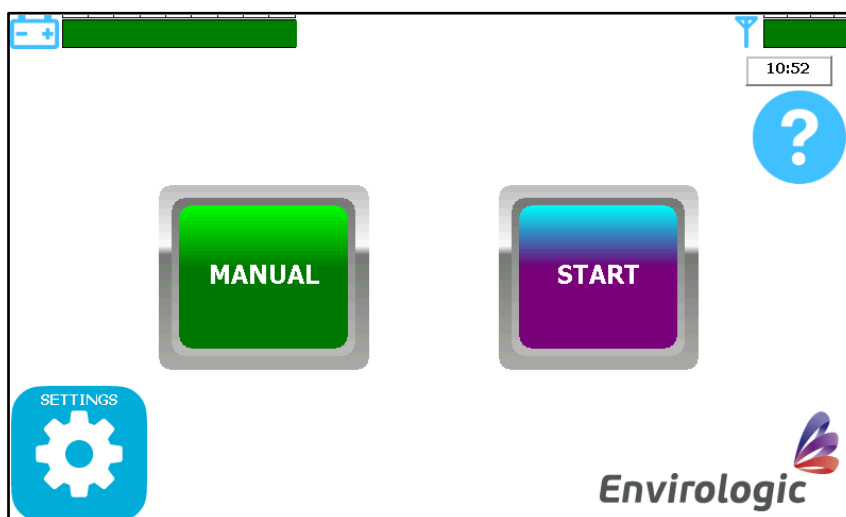
Denne brugervejledning indeholder sammen med hjælpeetekster i operatørpanelet alle de oplysninger, der er nødvendige for at forberede, lave optagelser (undervisning), administrere steder, programmer og opskrifter, udføre og afslutte en rengøringsproces. Det omfatter også nødvendige oplysninger om, hvordan man bruger robotten på den bedste og sikreste måde.

Kort funktionel beskrivelse

Rengøringsrobotten får sin 24 V-effekt fra to 12 V blysyrebatterier. Robotten renser med højtryksvand (varmt eller koldt) med eller uden tilsætningsstoffer. Vandet leveres fra en ekstern højtryksvandforsyning via en 50 m slange, der er installeret på et slangehjul, der betjenes separat af robotten i henhold til, hvordan robotten bevæger sig. Rengøringen udføres af en teleskoparm, bevægelig i alle retninger, med en maksimal rækkevidde på 4015 mm (effektivt arbejdsområde, herunder vandstrålen er 6000 mm). Ved at bruge joysticket kan du lære robotten at bevæge sig og rengøre på en tilfredsstillende måde. Efter denne undervisningsoperation vil robotten være i stand til at udføre bevægelserne på egen hånd så mange gange, som det er nødvendigt for at opnå et tilfredsstillende rengøringsresultat.

Start af robotten

Hovedafbryderen findes på den højre side af operatørpanelet. Når robotten er tændt, startprocessen tager ca. 30 sekunder. Når skærmen i Figur 4 vises robotten er klar til at fungere.



Figur 4, startskærm

Hjælp-system

Hver skærm har en knap med et spørgsmålstegn, som det ses i Figur 4. Når du trykker på denne knap, vises relevante hjælpeetekster på skærmen.

Opladning af robotten

Ved opladning af batterierne skal rengøringsrobotten være slukket. Batterierne kan ikke oplades, når robotten er tændt.

Opladeren skal tilsluttes robotten, før den tilsluttes stikkontakten. Når opladeren er tilsluttet stikkontakten, skal der kun tændes for den orange statuslampe. Se opladermanualen for at få flere oplysninger.

Rengøringsrobotten skal altid være tilsluttet opladeren, når den ikke anvendes, for at forlænge batteriets levetid.

5.Manipulation

Manuel tilstand

Manuel tilstand betyder brug af rengøringsrobotten uden en tidligere undervisningsproces. Manuel tilstand bruges for eksempel, når robotten flyttes fra sin opbevaringsplads til huset for at blive rengjort. Før du flytter, skal robotten tændes. Manuel tilstand er nået fra startskærmen. Når rengøringsrobotten er i manuel tilstand, kan den betjenes ved hjælp af knapperne på betjeningspanelet eller joysticket.

Vi anbefaler, at du bruger manuel tilstand til at blive fortrolig med joysticket og de forskellige bevægelser.

Flytning af robotten

Robotten kan flyttes manuelt enten af arbejdskraft eller ved hjælp af motorerne til transport. For transport uden strøm afkobles robotten ved hjælp af afkoblingshåndtaget i højre side af styret. Robotten kan også betjenes manuelt ved hjælp af transportmotoren fra betjeningspanelet eller joysticket. For at gøre det nemmere at bevæge eller dreje robotten, kan transporthjulet bruges, se Figur 2. Dette styres også på den manuelle skærm.



Hvis jorden hælder mod eller væk fra dig, **skal** motoren anvendes, **koblingen eller transporthjulet må ikke anvendes!**

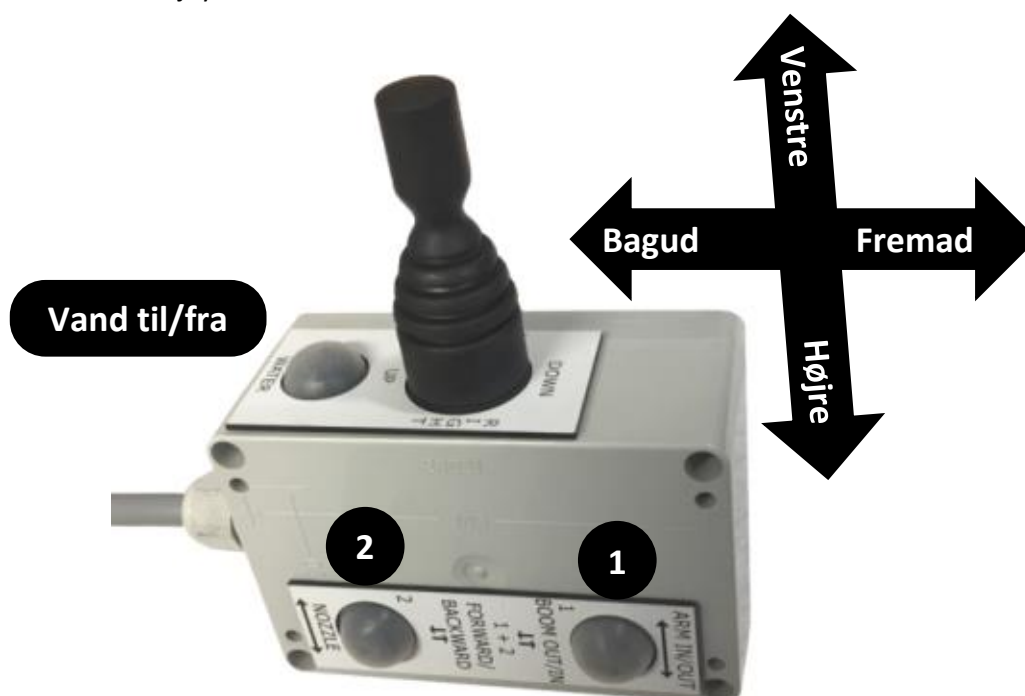
Sørg også for at følge instruktionerne i afsnittet Sikkerhed.

Joystick



Joysticket er nødvendig under undervisningen. Joysticket er forbundet til rengøringsrobotten via et seks meter kabel, hvilket letter undervisningsprocessen og uønsket forurening med gødning eller kollision med robotens teleskopiske arm undgås.

Joysticket er forbundet til den sorte sokkel, som kan findes under kølerhjelm på den bageste højre side af rengøringsrobotten, se Figur 2. Stikket skal drejes 90 grader for sikker tilspænding, når det er tilsluttet. Joysticket bruges til at styre alle bevægelser af rengøringsrobotten, herunder at dreje vand til og fra. Se Figur 5 for at få et overblik over joysticket.



Figur 5, joystick

Der gives en oversigt over de forskellige bevægelser her i Figur 6.

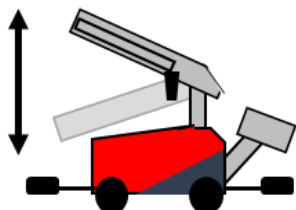


Bevægelsesretningen i denne vejledning beskrives som set bag fra robotten

Bom op/ned

Bommen bevæger sig ca. 100° fra bund (position 0) til top (position 1250). Parkeret position skal være vandret (ca. position 700).

Flyt joystickhåndtag tilbage/fremad



Tårn til højre/venstre

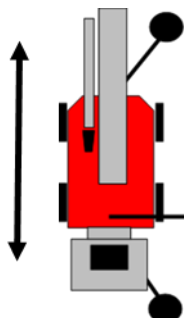
Tårnet kan gå omkring 200° i begge retninger (positioner ±1000) fra sin parkerede fremad position (ca. position 0).

Flyt joystickhåndtag til højre/venstre



Robot fremad/tilbage

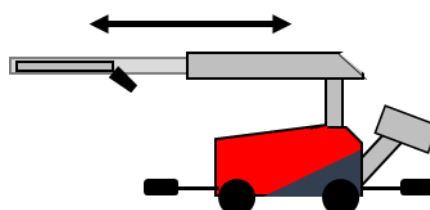
Flyt joystickakslen frem/tilbage, mens du trykker på knapper 1 og 2 samtidigt.



Teleskop ud/i

Teleskopet kan løbe ud fra sin parkerede position 0 til position 425.

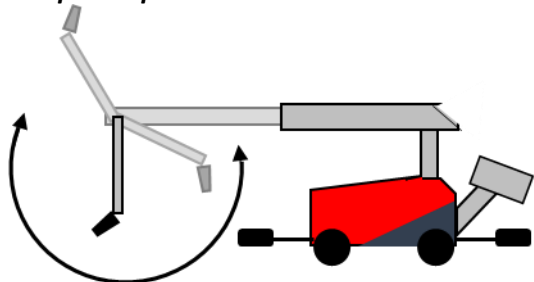
Flyt joystickhåndtag frem/tilbage, mens du trykker på knap 1



Arm ud/i

Armen starter fra sin parkerede position parallelt med bommen (position ca. -55). Armen kan gå ud omkring 315° (at position 1100), så det peger mod loftet.

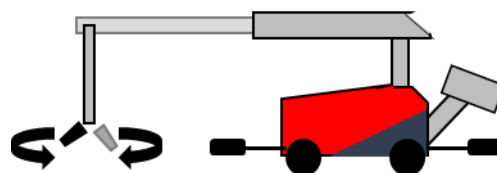
Flyt joystickhåndtag til højre/venstre, mens du trykker på knap 1



Dyse højre/venstre

Dysen kan dreje 360° i begge retninger. Dysen er parkeret når armen er parkeret, og dysen peger nedad.

Flyt joystickhåndtag til højre/venstre, mens du trykker på knap 2



Figur 6, bevægelser

6.Lære

Markører

Rengøringsprocessen kræver magnetiske positionsmarkører, se Figur 7. Positionsmarkørerne som kan være S- eller U-formet placeres i et beslag, der er monteret på husets udstyr, før rengøringen finder sted. Rengøringsrobotten når markørerne under rengøringsprocessen, og positionsoplysninger overføres til computeren.



Figur 7, positionsmarkør

i

- Før programmering, læs afsnittet "Undervisning råd".
- Programmeringen skal ske i en beskidd sti med arbejdsvandtryk.
- Eventuelle pauser under programmeringsprocessen vises ikke under automatisk rengøring. Derfor kan programmeringen udføres på en afslappet måde, uden krav om hastværk.

Optagelser

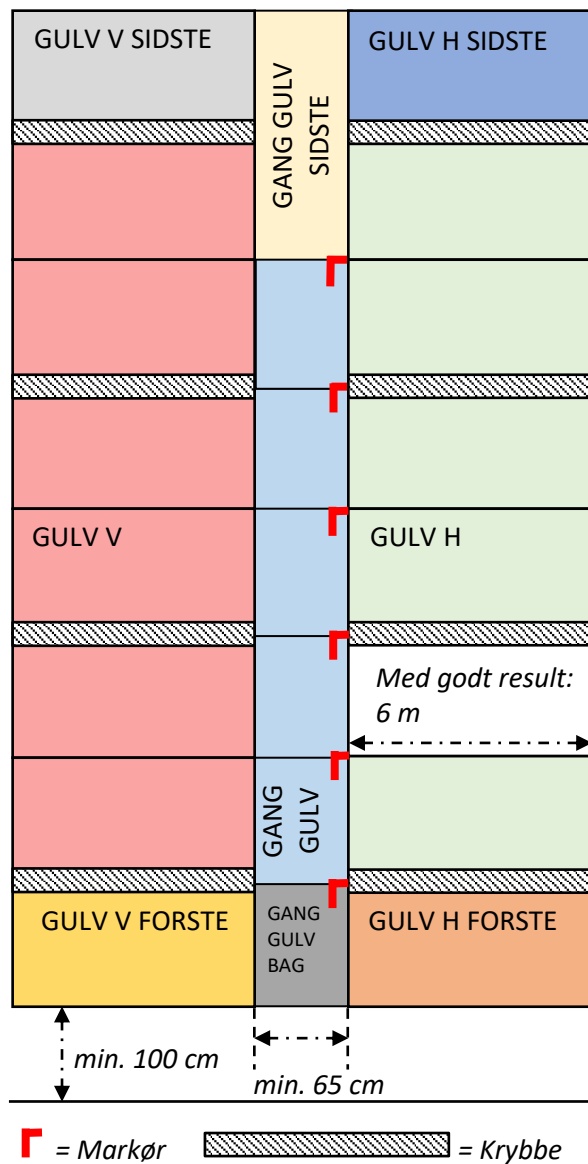
For at kunne køre robotten automatisk skal tre ting instrueres i robotten: **BELIGGENHED, PROGRAM** og **OPSKRIFT**.

BELIGGENHED er et kort over, hvordan stien, som robotten skal køre, ser ud. Processen starter med at give placeringen et navn, fx "OPFEDNING 2-5", instruere på hvilken side styrehjulene er indstillet, og hvor mange markører, der er installeret. Sørg for, at robotten er inden for 1 meter foran den første markør, når du trykker på start. Robotten bevæger sig nu fremad og optager, hvor disse markører er. Følg robotten og sørg for, at alle markører er korrekt registreret, og at hjulene ikke drejer. Efter den sidste markør vil robotten vende bagud og bevæge sig helt tilbage til den oprindelige position bag den første markør.

PROGRAMMET er rengøringsproceduren, hvor joysticket bruges til at manipulere robotten. Disse programmer gemmes under den valgte placering.

OPSKRIFT er op til 14 programmer, der kan bruges på hver markør på beliggenheden. Du vælger programmet fra en liste, placere det på det rigtige sted på skærmen, og når du har placeret alle programmer, du ønsker at køre af denne markør, du går til næste. De programmer, der er valgt på tidligere markør, forbliver som standard, hvis du har brug for at foretage ændringer, kan du slette eller tilføje programmer.

Se figur Figur 8 for et eksempel på et beliggenhedslayout.



Figur 8, eksempel på svinefoldlayout

Automatisk vask



Før rengøring skal følgende kontrolleres::

1. At der ikke er flyttet magnetiske positionsmarkørparenteser eller at de mangler
2. At hver magnetisk positionsmarkør er fastgjort i den korrekte beslag
3. At den magnetiske kontaktarm er indstillet 5 cm fra midten af de magnetiske markører.
4. At det område, der skal rengøres, er fri for forhindringer, som kan afbryde rengøringsprocessen
5. At højtryksrensingsenheden er tændt
6. At vandet er forbundet til højtryksrenseren
7. At højtryksslangen frit kan bevæge sig og fastgøres centralt bag slangerullen
8. At opladeren er frakoblet
9. At styrehjulene er placeret i den rigtige position, se skærmen.
10. At du ved, hvor du starter rengøringen, må du kontrollere den første positionsmarkør
11. At det område, der skal renses, er ryddet for mennesker og dyr

For at begynde at køre et arbejdskema (automatisk vask) vælg START på startskærmen. Vælg først, hvilken placering der skal køres. Vælg derefter hvilke opskrifter til at bruge i den rækkefølge, de skal køres. Før du starter vasken, skal du sørge for at sætte robotten inden for 1 meter før den første position markør. Sørg for, at styrehjulene er i kontakt med væggen på siden af gangen, hvor markørerne er placeret. Når den første markør er fundet vil robotten automatisk udføre de anførte opskrifter og programmer. Mellem hver opskrift vil robotten flytte tilbage til den første markør.

Afbryder

En automatisk vask kan afbrydes, før den er færdig på to måder:

- Når du trykker på stop vil robotten afslutte det aktuelle program, før stop
- Når du trykker på pause eller nødstopkontakten, stoppes programmet straks, hvis der trykkes på stopknappen.

Hvis der er trykket på nødstopkontakten, fortsætter vasken straks, hvis stopkontakten er genoprettet, og alarmen er ryddet på skærmen.

7. Undervisning råd

1. Undervisningsprocessen bør finde sted ved hjælp af arbejdstryk, fordi armen påvirkes af elektricitet fra det strømmende vand.
2. Undgå tilbagetrækning af teleskopet, når bommen er i sin maksimale forhøjede position, da dette forårsager en høj grad af stress på teleskopmotor.
3. Undervisningen af programmer bør ske i beskudte stier for at kunne observere sporet af vandstrålen.
4. Sørg for, at der ikke er lokale forhindringer i én sti, såsom opstander, foder- og vandrør osv. Hvis det er tilfældet, bør undervisningsprocessen finde sted i denne sti for at undgå kollisioner.
5. Hold en vis frigang (ca. 15 cm) fra bygnings udstyr og inventar under undervisningsprocessen. Dette er vigtigt, når du ændrer bommens position, for at undgå kollision, hvis rengøringsrobotten har en lidt anden position under rengøringen. Der kan også være en uoverensstemmelse i bygnings udstyr, når du går fra en sti til en anden.
6. Hvis det ikke er muligt at tage punkt 5 i betragtning, på grund af manglende plads eller lignende problemer, bør du overveje at bevæge sig væk fra det område, der kan forårsage en kollision, før du ændrer højden af bommen, for eksempel, eller trække teleskopet. På denne måde kan du være sikker på, at der ikke vil være en produktion standsning på grund af kollisioner, selv om nogle dele af armen rører ved udstyret.
7. Pas på og undgå at beskadige bygnings udstyr; holde dysen i den rigtige afstand.
8. Hold dysen på afstand, hvor du har vandtrykket og bredden af spray til at styre den opgave, du har planlagt for programmet. At være tættere på overfladerne giver mere tryk, men resulterer også i flere bevægelser på grund af den smallere spray.
9. Det er vigtigt, at ingen større forhindringer er i en position, der kan forstyrre styrehjulet under bevægelse i rengøringsprocessen. Dette kan få robotten til at glide eller spinde og miste sin nøjagtige positionering. (For at undgå dette kan der bruges ekstra positionsmarkører).
10. Hvis du bruger en dobbelt dyse, skal du være meget forsigtig med at tænde for vandet, så den korrekte dyse vælges. Når du skifter dyse, skal du slukke for vandet, flytte armen ud i en vandret position, dreje dysen, køre tårnet, bommen, teleskopet eller maskinen i mindst 5 sekunder og først da tænde for vandet.
11. Prøv at udføre undervisningsprocessen for nye stier effektivt. Tidsmåling for hver sti er et godt arbejdsværktøj. Det er meget vigtigt at opdele stierne i mindre dele. Det er meget nemt at opretholde koncentrationen i et par minutter, men efter et stykke tid mister du fokus og begynder at lave fejl.
Altid lave et program for grov rengøring og en for fin rengøring!
I den første programmeringssession vil gulvene på efterbehandlingsstier blive vasket og gemt som et program. Begræns dig selv til standardsti, dvs uanset hvilken type du har mange stier af. Det er en indlysende fejl at udføre undervisning i en særlig sti eller en halvsti for første gang, når du er i et nyt afsnit.
12. Næste gang du rengør en sektion, der ligner den, du har installeret robotten i, bør du ændre det værste program. Det betyder, at det er nyttigt for dig at lave nogle noter om, hvordan det fungerede, når du har rensset sidste gang, så vil du kunne huske, hvad du ønsker at gøre. Måske var du ikke tilfreds med gulvet i højre sti, så genindlærer du det program. Hvis du gør det på denne måde, vil du skulle bruge 15 til 30 minutter på undervisning under hver rengørings session i nogen tid fremover. Resultatet vil være, at du konstant vil reducere rengøringstiden, forbedre resultatet, og du vil også

lære at bruge robotten på den mest effektive måde. Når du er helt tilfreds med en standard sti er det tid til at udføre undervisning på resten.

13. Pauser under undervisningen registreres ikke, så der er meget tid til at planlægge det næste træk.
14. Under automatisk rengøring starter den efterfølgende bevægelse lidt før den forrige bevægelse er færdig, hvilket betyder, at robotten vil runde hjørner af. Under automatisk vask kan dette føre til lidt kortere dysebevægelser sammenlignet med de bevægelser, du lærte robotten. Konklusionen ville være altid at gøre din dyse bevægelser lidt længere end nødvendigt.

8. Vedligeholdelse

Efter brug skal robotten rengøres grundigt med en vandslange. Batterierne skal oplades fuldt ud, når rengøringsrobotten er blevet vasket. Opbevar robotten i et godt ventileret, frostfrit område.



- Brug ikke højt tryk til rengøring af robotten
- Når robotten ikke er i brug, skal den opbevares i et område, der er frostfrit.

9. EUROPÆISK OVERENSSTEMMELSESERKLÆRING

Vi,

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

erklærer på vores eget ansvar, at produktet:

EVO Cleaner, nr af poster 08xxxxxxx

som denne erklæring vedrører, er i overensstemmelse med følgende standarder eller andre normative dokumenter:

Rådets direktiv 2006/42/EF (17. maj 2006) om maskiner

Rådets direktiv 2014/30/EU (26. februar 2014) om elektromagnetisk kompatibilitet

Det tekniske byggedossier, der kræves i dette direktiv, opbevares i Envirologic AB's hovedkontor, Söderforsgatan 1 752 28 Uppsala Sverige.

Uppsala 15/1 2017
Envirologic AB

.....
Jan Sandberg, CEO

Ring til din "distributør" på + _____ man-fre _____ til _____

Adresse:  **Envirologic**
Söderforsgatan 1
SE-752 28 Uppsala
Sverige

Telefon: +46 (0)18 39 82 30

E-mail: info@envirologic.se
service@envirologic.se

Internet: www.envirologic.se