

EVO Cleaner



made in Sweden by Envirologic

Gebruikershandleiding




Envirologic

Vertaling van de Originele gebruikershandleiding

© Copyright: Deze handleiding mag niet worden verspreid onder derden, noch mag deze worden gekopieerd of geciteerd zonder toestemming van Envirologic AB

Inhoud

1. BELANGRIJKE INFORMATIE	2
Symbolen die worden gebruikt in de handleiding	2
Beoogd gebruik.....	2
Type robot	2
Beperkt gebruik	2
2. VEILIGHEID	3
Veiligheidsinstructies.....	3
Waarschuwingen	3
Noodschakelaar	3
Vervoer van de robot	3
De robot verplaatsen.....	3
Een robotprogramma opnemen (programmeren) en starten	4
Schoonmaken en onderhoud	4
Kantelrisico	4
Kortsluiting van de batterij.....	4
Geïntegreerde veiligheidsvoorzieningen.....	4
3. TECHNISCHE SPECIFICATIES	5
Overzicht onderdelen	5
Technische gegevens.....	5
Accessoires	5
Bereik.....	6
4. ALGEMENE INFORMATIE	7
Korte functiebeschrijving	7
De robot starten	7
Hulpsysteem	7
De robot opladen.....	7
5. MANIPULATIE	8
Handmatige modus	8
De robot verplaatsen.....	8
Joystick	8
6. LEER	10
Markeringen	10
Opnames	10
Automatisch wassen.....	11
Afbreken	12
7. LEERHINTS	13
8. ONDERHOUD	14
9. EUROPESE VERKLARING VAN CONFORMITEIT	15

1. Belangrijke informatie

Symbolen die worden gebruikt in de handleiding



Veiligheidsgerelateerde informatie staat in een grijs veld met een rode driehoek



Belangrijke informatie staat in een grijs veld met een informatieteken

Beoogd gebruik

De robot is ontworpen voor veilig gebruik in overeenstemming met de gebruikershandleiding. De EVO Cleaner is een automatische schoonmaakrobot, bedoeld ter vervanging van handmatige hogedrukreinigers, bijvoorbeeld om hokken schoon te maken.

Elk ander gebruik van de robot is niet toegestaan. Het niet volgen van de aanwijzingen in deze handleiding kan tot ongelukken en letsel leiden of schade aan het milieu of letsel van dieren.

Type robot

De informatie in deze handleiding is van toepassing op het type robot dat ook wel de EVO Cleaner genoemd wordt. Er is een typeplaatje op de robot geplaatst met het CE-teken, het type robot, het serienummer, het productiejaar en andere belangrijke informatie, zoals afgebeeld op Afbeelding 1.

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

Afbeelding 1, typeplaatje

Beperkt gebruik

- De EVO Cleaner mag alleen door daarvoor opgeleid personeel worden gebruikt
- De EVO Cleaner mag alleen worden gebruikt in overeenstemming met de aanwijzingen in deze handleiding

2. Veiligheid

Veiligheidsinstructies



Het is belangrijk dat het gebruik van de robot voldoet aan de veiligheidsinstructies en waarschuwingen in dit hoofdstuk. Neem dit door, zelfs als u reeds bekend bent met het gebruik van de robot.



Deze handleiding bevat belangrijke informatie over een veilig gebruik en onderhoud van de robot.

De gebruikershandleiding dient te worden beschouwd als integraal onderdeel van het product en dient bij de hand gehouden te worden.

De robot is ontworpen in overeenstemming met de van toepassing zijnde standaarden en richtlijnen. Actuele informatie hierover is te vinden in de Verklaring van Conformiteit (CE-document). De aanwijzingen in deze handleiding moeten worden gevolgd om ervoor te zorgen dat de veiligheid en prestaties van de robot worden gegarandeerd.



Als er andere gezondheids- en veiligheidseisen worden gehanteerd in het land van gebruik, zal een gepaste aanvulling op deze handleiding worden opgesteld om aan deze eisen te voldoen.



- Het is niet toegestaan het ontwerp van veiligheidsvoorzieningen van de robot en accessoires te verwijderen of te wijzigen.
- Het is alleen gekwalificeerd personeel toegestaan de robot te repareren.

Waarschuwingen

De veiligheidsvoorzieningen en waarschuwingsetiketten op de robot zijn ontworpen om ongelukken te voorkomen. De hoofdverantwoordelijkheid voor veilig gebruik ligt bij de personen die de robot gebruiken, onderhouden of reparaties doorvoeren.

Voor een veilig gebruik dienen de aanwijzingen en waarschuwingen opgevolgd te worden.

Noodschakelaar

Als extra voorzorgsmaatregel is net boven het operatorpaneel een noodschakelaar geplaatst. De robot en de waterstraal stoppen onmiddellijk als op deze schakelaar wordt gedrukt.

Vervoer van de robot



Tijdens vervoer vervoer van de robot met een voertuig (bijvoorbeeld in een vrachtwagen of op een oplegger):

- De robot **moet** rechtop, ingeschakeld, stevig bevestigd worden vervoerd zodat de robot niet kan omkiepen en geen andere vorm van mechanische schade kan oplopen.
- Indien een defect wordt vermoed vanwege een ongelukje tijdens vervoer, **moet** het functioneren van de robot eerst worden gecontroleerd voordat deze in gebruik wordt genomen.
- Indien nodig dient de robot op het chassis te worden getild.
- Tijdens vervoer bevestigt u de robot aan het chassis.

De robot verplaatsen



- De robot mag alleen worden verplaatst als deze is ingeschakeld.
- De robot mag alleen met beide handen op het stuur worden verplaatst, met gebruik van de koppeling.
- Manieren om de robot te verplaatsen moeten zijn aangepast aan de ondergrond en de persoonlijke mogelijkheden.
- Als de ondergrond steil is (opwaarts of neerwaarts), dan gebruikt u de motor en niet de **koppeling of het transportwiel!**

Een robotprogramma opnemen (programmeren) en starten



- Voordat u gaat schoonmaken, moet de ruimte vrij zijn van mensen (behalve de persoon die de opname doet) en dieren; gangen en hokken moeten vrij zijn van obstakels en deuren en poorten moeten gesloten zijn.



- Bij de ingang van de ruimte moet tijdens het schoonmaken een waarschuwingsteken worden geplaatst.



- De persoon die de opname doet, moet gehoorbescherming, een ademhalingsmasker en een veiligheidsbril dragen. Andere aanbevolen persoonlijke beschermingsmiddelen zijn beschermende kleding, laarzen en handschoenen.



- Tijdens de opname dient de operator op veilige afstand van de bewegende delen van de robot en de hogedrukstraal te blijven.



- Tijdens de opname moet de robot zo worden gemanipuleerd dat de waterstraal of de bewegende onderdelen van de robot niet in contact komen met gevoelige elektronica of andere gevoelige apparatuur.



- Als u markeringen gebruikt, bevestig deze dan stevig zodat deze gedurende het schoonmaakproces dezelfde positie kunnen behouden.

Schoonmaken en onderhoud



- De robot na gebruik zorgvuldig spoelen. **Geen hogedrukreiniger gebruiken.**



- De batterijen **moeten** opnieuw worden opgeladen in een goed geventileerde ruimte, vrij van ontvlambare materialen.

- Tijdens onderhoud **moet** de robot zijn uitgeschakeld.

- Het is alleen gekwalificeerd personeel toegestaan om reparaties van de robot uit te voeren.

Kantelrisico



- Vervoer de robot niet in de parkeerpositie als de grond een grotere zijwaartse hellingshoek van 20 graden heeft.



- Als de toren in een hoek van 90 graden vanaf het middelpunt wordt gedraaid en de telescoop en de arm zijn gestrekt, dan mag de grond geen grotere hellingshoek dan 5 graden hebben (ook afhankelijk van of de waterstraal omhoog of omlaag is gericht).

- Tijdens het schoonmaken achter de robot in het gemarkeerde gebied, zoals op Afbeelding 3, bestaat er een kantelrisico dat afhankelijk is van de ondergrond en de positie van de boom, telescoop en arm. Aanbevolen wordt, als u in dit gebied werkt, de telescoop helemaal in te trekken.

- De toren moet in het midden staan als u het transportwiel gebruikt.

Kortsluiting van de batterij



Om kortsluiting te voorkomen tijdens het vervangen van de batterijen, verwijdert u eerst altijd de connector van de minpool van de batterij die is aangesloten op de robot. Sluit deze pool ook altijd als laatste aan.

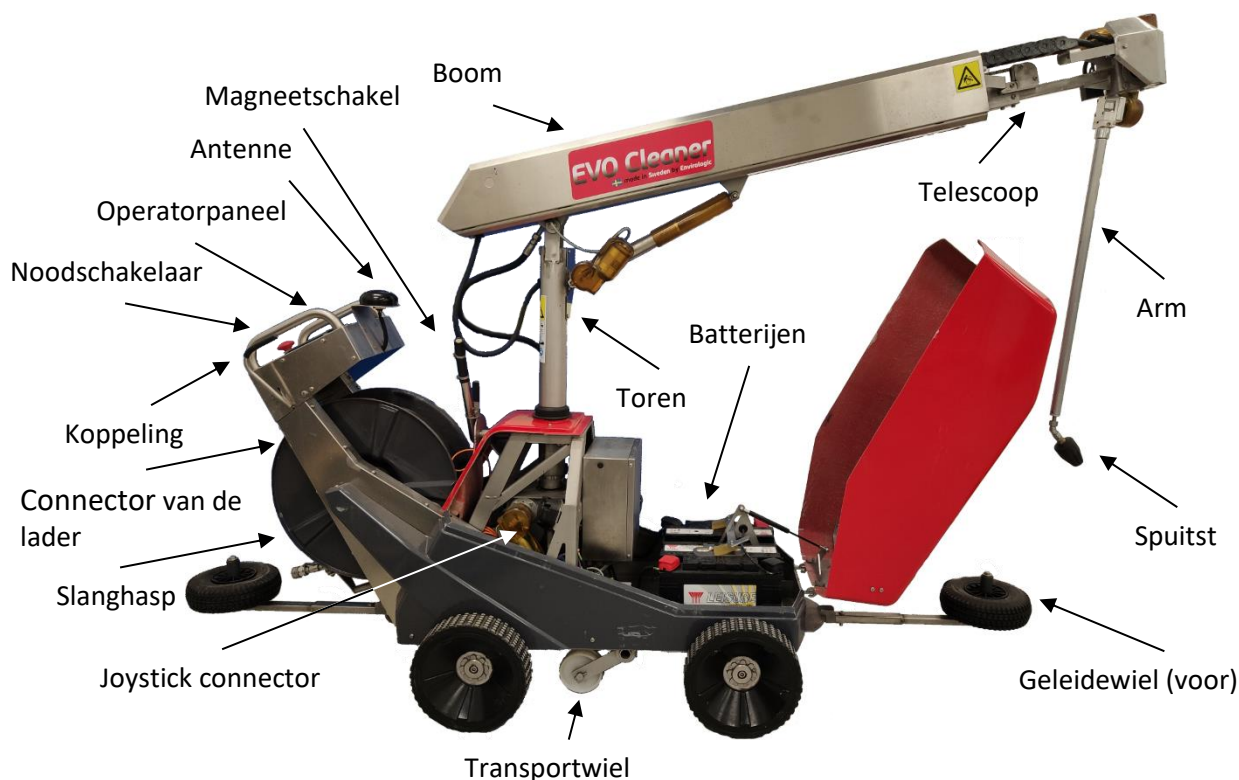
Geïntegreerde veiligheidsvoorzieningen

De robot bevat een geïntegreerd veiligheidssysteem met vele verschillende alarmen. Als er zich een stopalarm voordoet, zal de robot automatisch de handeling staken, de waterstraal stoppen en een alarmtekst op het operatorpaneel weergeven. Het alarm moet worden bevestigd voordat het gebruik weer kan worden hervat.

- **Bescherming tegen spanningsfouten** wordt gegeven door een zekering in de printplaat.
- **Bescherming tegen een laag voltage van de batterij** wordt geregeld door de computer en er wordt een alarm gegenereerd als dit gebeurt
- **Bescherming tegen botsingen tijdens gebruik** wordt gedetecteerd door elke individuele motor en er wordt een alarm gegenereerd als de motor niet beweegt zoals verwacht.

3. Technische specificaties

Overzicht onderdelen



Afbeelding 2, onderdelen van de robot

Technische gegevens

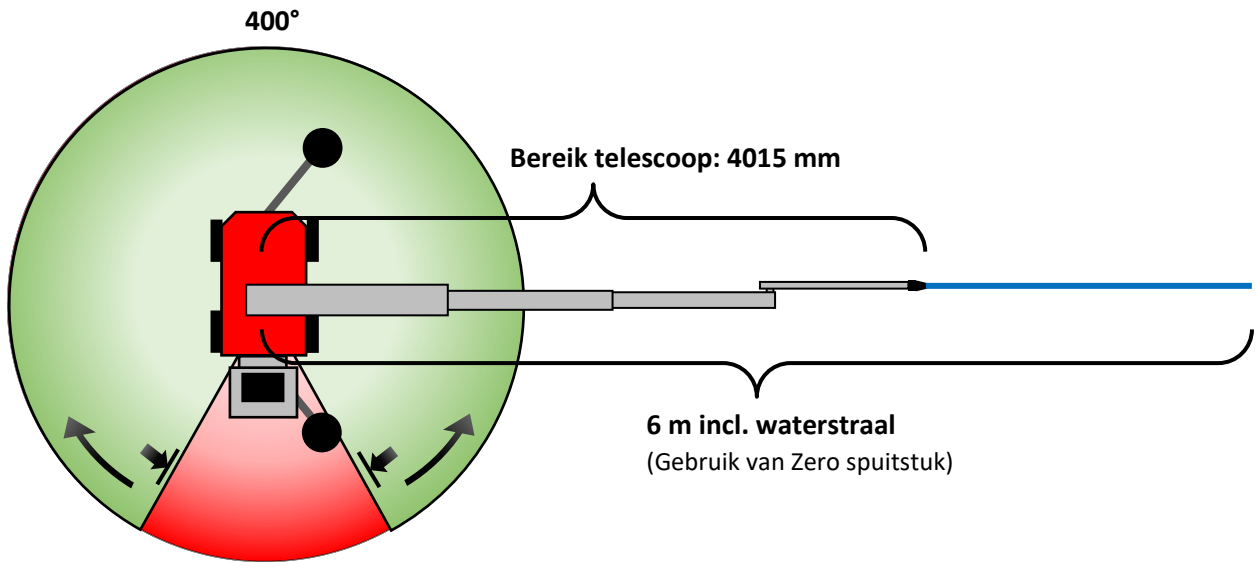
Totale breedte:	680 mm (600 mm met speciale wielen)
Totale lengte:	2100 mm (incl. geleidewiel)
Totale hoogte indien ingetrokken:	1610 mm
Max bereik arm:	4015 mm
Effectief werkbereik:	tot 6000 mm vanaf midden eenheid
Gewicht:	270 kg
Voeding:	24 V DC (2 loodbatterijen van 12 V)
Elektrische motoren:	24 V DC (totaal 7)
Omgevingstemp.:	1°C tot 55°C (34°F tot 131°F)
Opslagtemp.:	Zonder water, -10°C tot 75°C (14°F tot 167°F)
Besturingssysteem:	Horner PLC
Alarm:	Alarm per sms in geval van operationeel defect
Watertoevoer:	Van externe hogedrukschoonmaakeenheid
Spuiststuk:	Rotorstraal 0,55
Slanghaspel:	50 m hogedrukslang (afzonderlijk bedienbaar van de robot). Aangesloten op een reguliere schoonmaakeenheid.
Aanbevolen waterdruk:	180-210 bar (18-21 MPa)
Aanbevolen waterdebiet:	15-18 l/min
Geluidsniveau ¹ :	94 dB(A)

Accessoires

Lader:	zie afzonderlijke specificaties van de lader
Markeringen:	ontwerp en aantal afhankelijk van installatie
Spuiststuk:	alternatieve spuitstukken zijn verkrijgbaar, afhankelijk van werkgebied

¹ Gemeten bij rotor met rotorstraal en 190 bar waterdruk

Bereik



Afbeelding 3, bereik van de arm en veilig werkbereik toren

4. Algemene informatie

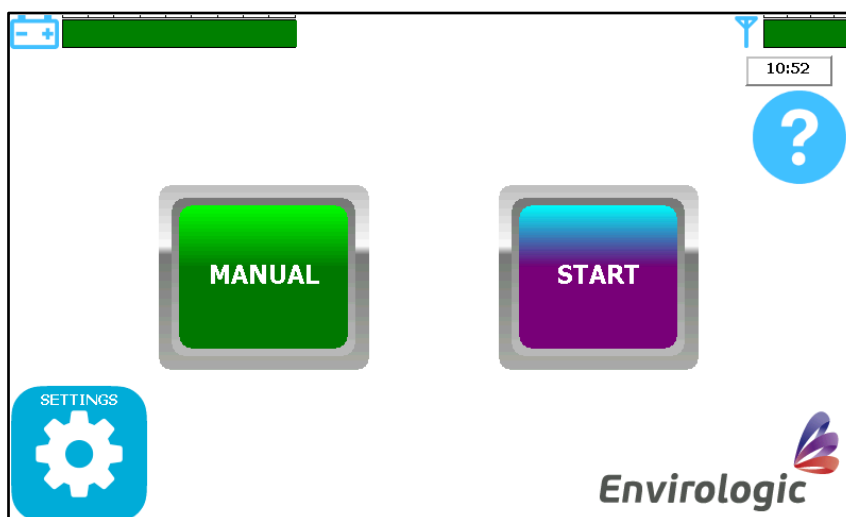
Deze gebruikershandleiding en de hulpteksten op het operatorpaneel bevatten alle informatie die u nodig hebt voor de voorbereiding, voor het maken van opnames (programmeren), het beheren van locaties, programma's en recepten en het uitvoeren en beëindigen van een schoonmaakproces. Het bevat ook de nodige informatie over hoe u de robot op de beste en veiligste manier kunt gebruiken.

Korte functiebeschrijving

De schoonmaakrobot ontleent haar 24 V aan twee 12 V loodbatterijen. De robot maakt schoon met water (warm of koud) dat moet of zonder toevoegingen onder hoge druk wordt gespoten. Het water is afkomstig van een externe hogedrukwatervoorziening via een slang van 50 m, die op een slanghaspel is geplaatst en die afzonderlijk van de robot met de bewegingen van de robot mee wordt bediend. De telescooparm maakt schoon. Deze kan in alle richtingen worden bewogen, met een maximumbereik van 4015 mm (effectief werkbereik inclusief waterstraal is 6000 mm). Met de joystick kunt u de robot leren op een goede manier te bewegen en schoon te maken. Nadat de robot het geleerd heeft, kan deze zelf de bewegingen zo vaak als u wilt uitvoeren om een schoonmaakresultaat te bereiken waar u tevreden mee bent.

De robot starten

De aan/uit-schakelaar bevindt zich rechts van het operatorpaneel. Na het inschakelen van de robot duurt het opstartproces zo'n 30 seconden. De robot is klaar voor gebruik zodra het scherm op Afbeelding 4 wordt getoond.



Afbeelding 4, startscherm

Hulpsysteem

Elk scherm bevat een knop met een vraagteken, zoals op Afbeelding 4. Als u op die knop drukt, zullen relevante hulpteksten worden weergegeven op het scherm.

De robot opladen

De schoonmaakrobot moet zijn uitgeschakeld als u de batterijen gaat vervangen. De batterijen kunnen niet worden opgeladen als de robot is ingeschakeld.

De lader moet op de robot zijn aangesloten voordat deze in het stopcontact wordt gestoken. Alleen de oranje laadstatusindicator moet zijn ingeschakeld als de lader in het stopcontact is gestoken. Zie de handleiding van de lader voor informatie.

De schoonmaakrobot moet altijd op de lader zijn aangesloten als deze niet in gebruik is. Zo verlengt u de levensduur van de batterij.

5.Manipulatie

Handmatige modus

In de handmatige modus gebruikt u de schoonmaakrobot zonder voorafgaand leerproces. De handmatige modus wordt bijvoorbeeld gebruikt als de robot van de opslag naar het schoon te maken huis wordt verplaatst. De robot moet zijn ingeschakeld voordat u deze gaat verplaatsen. De handmatige modus staat bovenaan het startscherm. In de handmatige modus kan de schoonmaakrobot worden bediend met de knoppen op het operatorpaneel of de joystick. We raden u aan de handmatige modus te gebruiken om vertrouwd te raken met de joystick en de verschillende bewegingen.

De robot verplaatsen

De robot kan met de hand worden verplaatst of u kunt de transportmotoren gebruiken. Voor vervoer zonder aandrijving wordt de robot ontkoppeld met de koppeling aan de rechterkant van het handvat. De robot kan ook vanuit het operatorpaneel of met de joystick handmatig worden bediend d.m.v. de transportmotor.

Zie Afbeelding 2 voor eenvoudiger bewegen of draaien van de robot met het transportwiel. Deze kan ook worden bediend op het handmatige scherm.



U moet de motor gebruiken als de ondergrond steil naar of van de motor is gericht, de koppeling of het transportwiel in dit geval niet gebruiken!

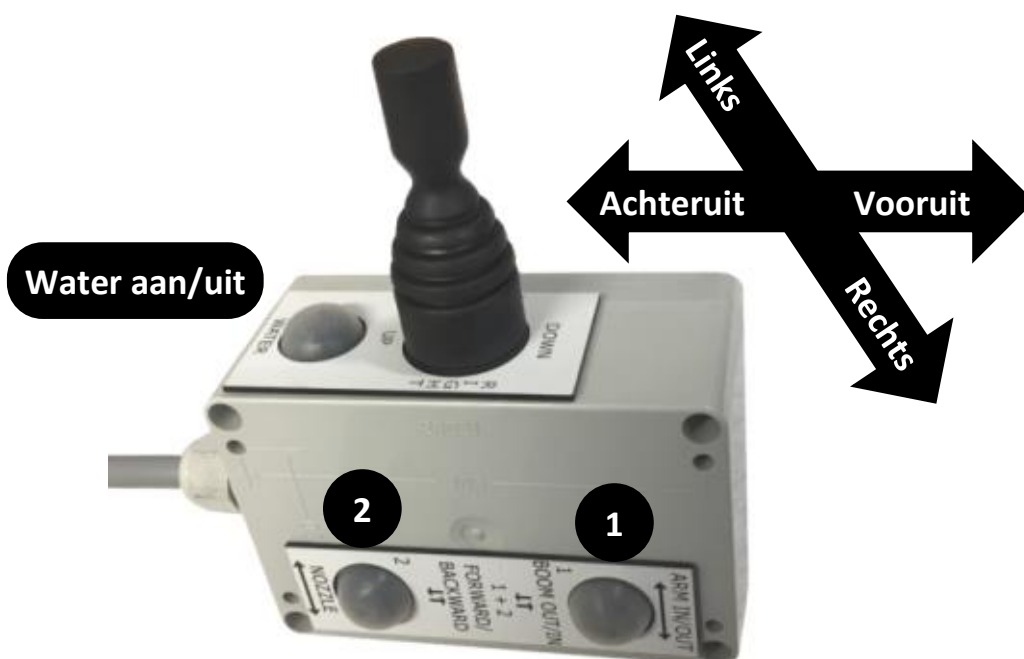
Volg ook de instructies in het hoofdstuk Veiligheid.

Joystick



De joystick is nodig tijdens het leerproces. De joystick is via een kabel van zes meter aangesloten op de schoonmaakrobot en verzorgt het leerproces en ongewenste vervuiling of botsen met de telescooparm van de robot wordt ermee voorkomen.

De joystick is aangesloten op de zwarte contactdoos, welke u vindt onder kap, rechts op de achterkant van de schoonmaakrobot. Zie hiervoor Afbeelding 2. De stekker moet 90 graden worden gedraaid zodat deze stevig bevestigd is. De joystick wordt gebruikt om alle bewegingen van de schoonmaakrobot te bedienen, met inbegrip van de watertoevoer in- en uitschakelen. Zie Afbeelding 5 voor een overzicht van de joystick.



Afbeelding 5, joystick

Een overzicht van de verschillende bewegingen vindt u op Afbeelding 6.

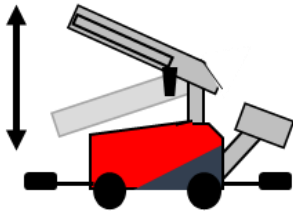


De richting waarin de robot beweegt in deze handleiding wordt beschreven vanaf de achterkant van de robot

Boom omhoog/omlaag

De boom beweegt circa 100° van onder (positie 0) tot boven (positie 1250). De parkeerpositie is horizontaal (circa positie 700).

Beweeg de joystick naar achteren/voren



Toren rechts/links

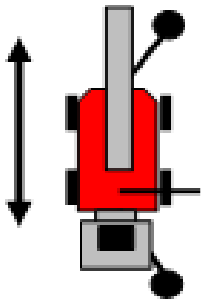
De toren kan circa 200° bewegen in beide richtingen (positie ±1000) vanaf de geparkeerde, voorwaartse positie (circa positie 0).

Beweeg de joystick naar rechts/links



Robot vooruit/achteruit

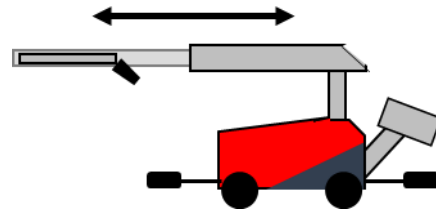
Beweeg de joystick naar voren/achteren terwijl u knop 1 en 2 tegelijkertijd indrukt



Telescoop uit/in

De telescoop kan uit de geparkeerde positie 0 naar positie 425 gaan.

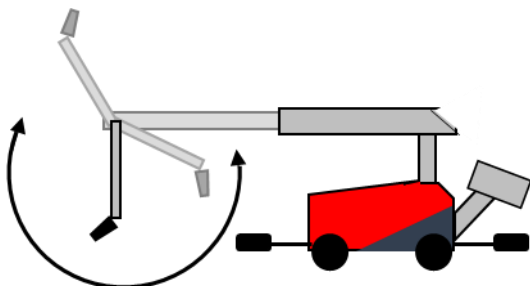
Beweeg de joystick naar voren/achteren terwijl u knop 1 indrukt



Arm uit/in

De arm start vanaf de geparkeerde positie parallel aan de boom (circa positie -55). De arm kan tot ongeveer 315° gaan (tot positie 1100), waarmee deze naar het plafond wijst.

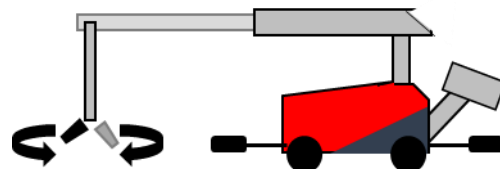
Beweeg de joystick naar rechts/links terwijl u knop 1 indrukt



Spuitstuk rechts/links

Het spuitstuk kan 360° draaien in beide richtingen. Het spuitstuk wordt geparkeerd als de arm is geparkeerd en het spuitstuk is naar beneden gericht.

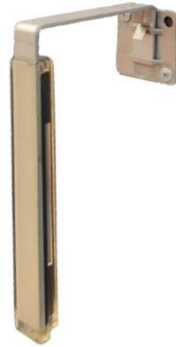
Beweeg de joystick naar rechts/links terwijl u knop 2 indrukt



6. Leer

Markeringen

Voor het schoonmaakproces zijn magnetische positiemarkeringen nodig. Zie hiervoor Afbeelding 7. De positiemarkeringen kunnen S- of U-vormig zijn en worden voorafgaand aan het schoonmaken op een steun geplaatst op de apparatuur van het huis. De schoonmaakrobot bereikt de markeringen tijdens het schoonmaakproces en draagt positiegegevens over aan de computer.



Afbeelding 7, positiemarkering

i

- Lees hoofdstuk “Leerhints” voordat u gaat programmeren.
- Begin het programmeren in een vies hok en zorg voor een werkende waterdruk.
- Eventuele pauzes tijdens het programmeringsproces komen niet terug tijdens automatisch schoonmaken. Derhalve kan het programmeren heel ontspannen verlopen. U hoeft niet te haasten.

Opnames

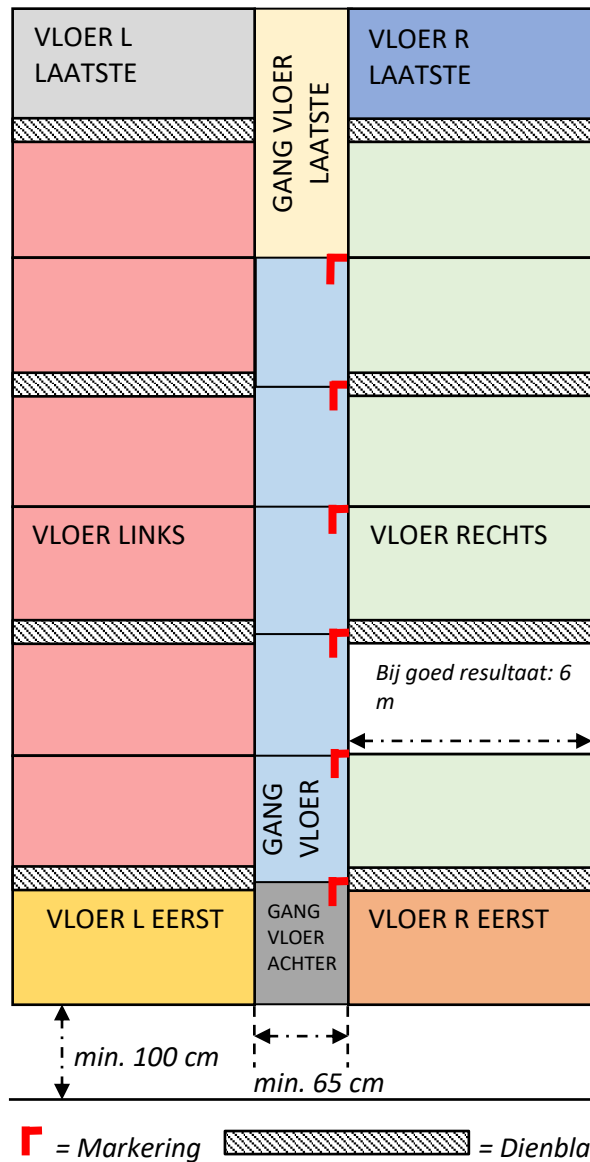
U moet de robot drie dingen leren als u de robot automatisch wilt laten draaien: **LOCATIE**, **PROGRAMMA** en **RECEPT**.

De **LOCATIE** is een kaart van hoe het pad eruitziet dat de robot aflegt. Het proces begint met het geven van een naam aan de locatie, bijv. “2-5 AFRONDEN”, aangeven hoe de geleidewielen zijn ingesteld en hoeveel markeringen zijn geplaatst. Zorg ervoor dat de robot zich binnen een afstand van 1 meter van de eerste markering bevindt **voordat** voordat u op start drukt. De robot gaat nu vooruit en neemt op waar deze markeringen zich bevinden. Volg de robot en controleer of alle markeringen goed zijn geregistreerd en of de wielen niet draaien. Na de laatste markering zal de robot achteruit rijden, helemaal terug tot aan de eerste positie achter de eerste markering.

Het **PROGRAMMA** is de schoonmaakprocedure waarbij u de joystick gebruikt om de robot te manipuleren. Deze programma's worden op de gewenste locatie opgeslagen.

Het **RECEPT** is tot 14 programma's die kunnen worden gebruikt op elke markering van de locatie. U kiest het programma uit de lijst, plaatst deze op de juiste plaats op het scherm en als u alle programma's hebt geplaatst die u wilt uitvoeren bij deze markering, dan gaat u naar de volgende. De programma's die u op de vorige markering hebt gekozen blijven standaard. U kunt programma's verwijderen of toevoegen als u veranderingen wilt doorvoeren.

Zie Afbeelding 8 voor een voorbeeld van de indeling van een locatie.



Afbeelding 8, voorbeeld indeling varkenshok

Automatisch wassen



Controleer het volgende voordat u gaat schoonmaken:

1. Of er geen steunen met magnetische positiemarkeringen zijn verplaatst of ontbreken
2. Of elke magnetische positiemarkering in de juiste steun is bevestigd
3. Of de arm van de magneetschakelaar op 5 cm van het midden van de magnetische markeringen staat
4. Of het schoon te maken gebied vrij is van obstakels, gezien dit het schoonmaakproces kan hinderen
5. Of de hogedrukschoonmaakeenheid is ingeschakeld
6. Of het water is aangesloten op de hogedrukreiniger
7. Of de hogedrukslang vrij kan bewegen en in het midden, achter de slanghaspel, is bevestigd
8. Of de lader is ontkoppeld
9. Of de geleidewielen op de juiste positie zijn geplaatst, zie scherm
10. Of u weet waar u het schoonmaakproces moet beginnen, controleer de eerste positiemarkering
11. Of het schoon te maken gebied vrij is van mensen en dieren

Selecteer START op het startscherm om een werkplanning (automatisch wassen) uit te voeren. Selecteer eerst welke locatie u wilt schoonmaken. Selecteer vervolgens de recepten die u wilt gebruiken, in de volgorde dat u ze wilt uitvoeren.

Voordat u gaat wassen, controleert u of de robot zich op 1 meter van de eerste positiemarkering bevindt. Controleer of de geleidewielen contact maken met de muur aan de kant van de gang waar de markeringen zich bevinden.

Nadat de eerste markering is gevonden, zal de robot automatisch de aangegeven recepten en programma's uitvoeren. Tussen de recepten zal de robot teruggaan naar de eerste markering.

Afbreken

U kunt het automatisch wassen op twee manieren afbreken voordat het is afgerond:

- Als u op Stop drukt, zal de robot het huidige programma afmaken voordat deze echt stopt
- Als u op Pauze of de noodschakelaar drukt, zal het programma onmiddellijk worden gestopt als u op Stop drukt.

Als de noodschakelaar is ingedrukt, zal het wassen direct worden vervolgd als er niet op Stop wordt gedrukt en het alarm op het scherm is gewist.

7. Leerhints

1. Het leerproces moet plaatsvinden met werkdruk omdat de arm beïnvloed wordt door de kracht van stromend water.
2. Voorkom intrekken van de telescoop als de boom maximaal gestrekt is gezien dit veel druk op de telescoopmotor veroorzaakt.
3. Het leren van programma's moet plaatsvinden in een vies hoek om goed het spoor van de waterstraal te kunnen volgen.
4. Zorg ervoor dat er zich geen lokale obstakels bevinden in een hok, zoals gaswinningsapparatuur, palen, etc. Dit is om botsingen te voorkomen.
5. Houd tijdens het leerproces ruimte vrij (circa 15 cm) van apparatuur en armaturen. Dit is belangrijk als u de positie van de boom verandert om botsingen te voorkomen als de schoonmaakrobot tijdens het schoonmaakproces een iets andere positie heeft. Er kan ook een discrepantie in de apparatuur zijn als u van het ene hok naar de ander gaat.
6. Als het niet mogelijk is om rekening te houden met punt 5, vanwege een tekort aan ruimte of soortgelijke problemen, dan kunt u beter het gebied verlaten waar een botsing kan plaatsvinden voordat u de hoogte van de boom wijzigt of bijvoorbeeld de telescoop intrekt. Daardoor weet u zeker dat de werking niet zal worden gestopt vanwege botsingen, zelfs niet als bepaalde onderdelen van de arm de apparatuur aanraken.
7. Pas op en voorkom beschadiging van de apparatuur; houd het spuitstuk op de juiste afstand.
8. Houd het spuitstuk op een afstand waarbij de waterdruk en de breedte van het spuiten geschikt zijn voor de taak die u gepland hebt voor het programma. Als u dichterbij het oppervlak bent, krijgt u meer druk, maar dit leidt ook tot meer bewegingen vanwege de nauwere straal.
9. Het is belangrijk dat er geen grote obstakels in de weg staan die het geleidewiel in de weg zouden kunnen staan tijdens beweging gedurende het schoonmaakproces. Dit kan ertoe leiden dat de robot slijpt of draait en zijn positie kwijtraakt. (U kunt extra positiemarkeringen gebruiken om dit te voorkomen.)
10. Als u een dubbel spuitstuk gebruikt, pas dan op als u de watertoevoer inschakelt zodat het juiste mondstuk wordt gebruikt. Als u van mondstuk verandert, schakelt u de watertoevoer af, beweegt u de arm naar een horizontale positie, draait u het mondstuk, schakelt u de toren, telescoop of machine gedurende minimaal 5 seconden in en vervolgens sluit u de watertoevoer weer aan.
11. Probeer het leerproces efficiënt uit te voeren voor nieuwe hokken. Houd voor elk hok de tijd bij. Dit werkt goed. Het is heel belangrijk om het hok in kleinere delen onder te verdelen. Concentreren gaat enkele minuten heel goed, maar na een tijdje kunt u uw concentratie verliezen en worden fouten snel gemaakt.
Voer altijd een programma voor grof schoonmaken en een programma voor fijn schoonmaken uit! Tijdens de eerste programmeringssessie wordt de vloer van het afrondingshok gewassen en opgeslagen als programma. Beperk uzelf tot de standaardhokken, d.w.z. het type waar u de meeste hokken van heeft. Als u voor het eerst in een nieuw deel staat, kan het voorkomen dat u de robot een programma leert in een speciaal hok of een half hok.
12. De volgende keer als u een deel schoonmaakt dat eruitziet zoals eentje waar u de robot in hebt geïnstalleerd, zou u het meest hardnekkige programma opnieuw moeten doen. Daaom is het handig om enkele notulen te maken over hoe het de vorige keer is gegaan zodat u weet wat u moet doen. Wellicht was u niet tevreden met de vloer in het rechterhok en dan kunt u dat programma opnieuw leren. Als u het zo doet, duurt het leren ongeveer 15 tot 30 minuten tijdens elke schoonmaaksessie.

Het resultaat is dat u voortdurend de schoonmaaktijd aan het verkorten bent, het resultaat steeds weer verbetert en dat u ook leert hoe u de robot op de meest efficiënte manier kunt gebruiken. Als u helemaal tevreden bent met de standaardhokken, is het tijd om de rest te leren.

13. Pauzes tijdens het leerproces worden niet opgenomen, dus er is meer dan genoeg tijd om de volgende zet te plannen.
14. Tijdens automatisch schoonmaken begint de volgende beweging net iets voordat de vorige beweging helemaal klaar is, wat betekent dat de robot de hoeken zal afronden. Tijdens automatisch wassen kan dit tot een iets kortere beweging van het spuitstuk leiden in vergelijking met de bewegingen die u de robot hebt geleerd. De conclusie is dan om er altijd voor te zorgen dat de bewegingen van uw spuitstuk altijd wat grover zijn dan noodzakelijk.

8. Onderhoud

Na gebruik moet de robot zorgvuldig worden schoongemaakt met een waterslang. De batterijen moeten volledig worden opgeladen als de schoonmaakrobot gewassen heeft. Bewaar de robot in een goed geventileerde, vorstvrije ruimte.



- **Gebruik geen hoge druk** om de robot schoon te maken
- Als de robot niet in gebruik is, dient deze in een vorstvrije ruimte bewaard te worden.

9. EUROPESE VERKLARING VAN CONFORMITEIT

Wij,

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

verklaren geheel onder eigen verantwoordelijkheid dat het product:

EVO Cleaner, artikelnr. 08xxxxxxx


waar deze verklaring betrekking op heeft, voldoet aan de volgende standaarden of andere normatieve documenten:

Machinerichtlijn 2006/42/EC (17 mei 2006),

Richtlijn elektromagnetische compatibiliteit 2014/30/EU (26 februari 2014)

Het technische bouwdocument, dat vereist is volgens deze richtlijn, is verkrijgbaar op het bedrijfshoofdkantoor van Envirologic AB, Söderforsgatan 1 752 28 Uppsala, Zweden.

Uppsala 15/1 2017
Envirologic AB


.....
Jan Sandberg, CEO

Bel uw "Distributeur" on + _____ Ma-Vrij _____ tot _____

Adres:  **Envirologic**
Söderforsgatan 1
SE-752 28 Uppsala
Zweden

Tel.: +46 (0)18 39 82 30

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

Internet: www.envirologic.se