

EVO Cleaner



made in Sweden by Envirologic

Manual de utilizare



Envirologic 

Traducere a manual de utilizare original

© Copyright: Acest manual nu poate fi transmis terților, nici nu poate fi copiat sau reprodus fără aprobare din partea Envirologic AB

Cuprins

| | |
|--|-----------|
| 1. INFORMAȚII IMPORTANTE..... | 2 |
| Simboluri folosite în manual..... | 2 |
| Domeniul de utilizare | 2 |
| Tipul robotului | 2 |
| Restricții privind utilizarea..... | 2 |
| 2. SIGURANȚA | 3 |
| Instrucțiuni privind siguranța | 3 |
| Avertismente | 3 |
| Comutator de oprire în caz de urgență | 3 |
| Transportul robotului | 3 |
| Deplasarea robotului..... | 3 |
| Înregistrarea (programarea) și pornirea programului robotului..... | 4 |
| Curățarea și întreținerea | 4 |
| Risc de răsturnare..... | 4 |
| Scurt circuitul bateriei | 4 |
| Dispozitive de siguranță încorporate | 4 |
| 3. SPECIFICAȚII TEHNICE..... | 5 |
| Descrierea componentelor..... | 5 |
| Date tehnice | 5 |
| Accesorii | 5 |
| Accesibilitate | 6 |
| 4. INFORMAȚII GENERALE | 7 |
| Descriere funcțională scurtă..... | 7 |
| Pornirea robotului | 7 |
| Sistemul de asistență..... | 7 |
| Încărcarea robotului | 7 |
| 5. MANEVRAREA..... | 8 |
| Modul manual | 8 |
| Deplasarea robotului..... | 8 |
| Manșa de comandă | 8 |
| 6. INSTRUIRE | 10 |
| Marcaje..... | 10 |
| Înregistrările | 10 |
| Spălare automată | 11 |
| Anularea | 12 |
| 7. RECOMANDĂRI PRIVIND INSTRUIREA..... | 13 |
| 8. ÎNTREȚINEREA..... | 14 |
| 9. DECLARAȚIE EUROPEANĂ DE CONFORMITATE..... | 15 |

1. Informații importante

Simboluri folosite în manual



Informațiile privind siguranța sunt prezentate într-o casetă gri marcată cu un triunghi roșu



Informațiile importante sunt prezentate într-o casetă gri marcată cu simbolul specific informațiilor

Domeniul de utilizare

Robotul este proiectat să funcționeze în siguranță dacă este utilizat în conformitate cu manualul de utilizare. EVO Cleaner este un robot automat de curățare destinat să înlocuiască curățarea manuală la presiune ridicată, de exemplu curățarea țarcurilor.

Orice altă utilizare a robotului este necorespunzătoare. Dacă instrucțiunile din acest manual sunt ignorate, pot fi provocate accidente și daune asupra persoanelor, mediului sau animalelor.

Tipul robotului

Informațiile din acest manual sunt valabile pentru tipul de robot denumit EVO Cleaner. Robotul este prevăzut cu o plăcuță de identificare ce conține marcajul CE, tipul robotului, numărul de serie, anul fabricării și alte informații importante, așa cum se arată în Imaginea 1.

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

Imaginea 1, plăcuța de identificare

Restricții privind utilizarea

- EVO Cleaner trebuie utilizat doar de personal instruit
- EVO Cleaner trebuie utilizat doar în conformitate cu instrucțiunile din acest manual

2. Siguranța

Instrucțiuni privind siguranța



Este important ca utilizarea robotului să se facă cu respectarea instrucțiunilor de siguranță și a avertismentelor incluse în acest capitol. Citiți instrucțiunile chiar dacă dețineți deja cunoștințele necesare utilizării robotului.



Acest manual oferă informații importante privind utilizarea în siguranță și întreținerea robotului. Manualul de utilizare trebuie privit ca parte integrantă a produsului și trebuie să fie disponibil în permanență.

Robotul este proiectat în conformitate cu standardele și directivele în vigoare. Informațiile actualizate privind aceste standarde și directive pot fi găsite în declarația de conformitate (document CE). Instrucțiunile din acest manual trebuie respectate pentru a se asigura menținerea siguranței și eficienței robotului.



Dacă există alte cerințe locale privind sănătatea și siguranța, va fi adusă o completare corespunzătoare acestui manual, pentru a răspunde acestor cerințe.



- Nu este permisă înlăturarea sau modificarea dispozitivelor de siguranță și a accesoriilor robotului.



- Doar personalul calificat are permisiunea de a repara robotul.

Avertismente

Dispozitivele de siguranță și etichetele de avertizare de pe robot sunt proiectate să împiedice accidentele. Responsabilitatea principală privind utilizarea în siguranță o au persoanele care utilizează, întrețin sau efectuează reparații asupra robotului.

Pentru a asigura utilizarea în siguranță, trebuie urmate și respectate instrucțiunile și avertismentele.

Comutator de oprire în caz de urgență

Ca măsură de precauție suplimentară, a fost montat un comutator de oprire în caz de urgență, ușor accesibil, sub panoul de operare. Prin apăsarea acestui comutator, robotul și jetul de apă se opresc imediat.

Transportul robotului



Când robotul este transportat cu un vehicul (de exemplu cu un camion sau o remorcă):



- Robotul **trebuie** transportat doar în poziție verticală, pornit, fixat bine astfel încât să nu se poată răsturna și să nu sufere nicio formă de deteriorare mecanică.
- Dacă se suspectează o defecțiune cauzată de un incident apărut în timpul transportului, robotul **trebuie** verificat din punct de vedere funcțional înainte de utilizare.
- Dacă este nevoie, robotul trebuie ridicat în cadrul de montare.
- În timpul transportului, fixați în siguranță robotul de cadrul de montare.

Deplasarea robotului









- Robotul trebuie deplasat doar când este pornit.







- Robotul trebuie deplasat doar prin prinderea mânerelor cu ambele mâini când se utilizează cuplajul.
- Metodele de deplasare a robotului trebuie adaptate la sol și la capacitățile personale.
- Dacă solul este abrupt (ascendent sau descendent) trebuie utilizat motorul, nu folosiți **cuplajul sau roata de transport!**





Înregistrarea (programarea) și pornirea programului robotului

-  • Înainte de curățare, trebuie eliberată zona de persoane (cu excepția celor care efectuează înregistrarea) și animale; trebuie înlăturate obstacolele de pe culoare și țarcuri, ușile și porțile trebuie închise.
-  • Trebuie amplasate indicatoare de avertizare la intrarea în zona care este curățată.
-  • Persoana care realizează înregistrarea trebuie să poarte căști de protecție a urechilor, mască de protecție a aparatului respirator și ochelari de protecție. De asemenea se recomandă și îmbrăcămintea, încălțăminte și mănușile de protecție.
-  • În timpul înregistrării, operatorul trebuie să păstreze o distanță de siguranță față de componentele mobile ale robotului și de jetul de apă sub presiune.
-  • În timpul înregistrării, robotul trebuie manevrat astfel încât jetul de apă sau componentele mobile ale robotului să nu intre în contact cu aparatura electronică sensibilă sau cu alt echipament sensibil.
-  • Când se utilizează marcaje, acestea trebuie fixate strâns și trebuie să rămână în aceeași poziție pe întreaga durată a procesului de curățare.


Curățarea și întreținerea

-  • Clățiți robotul din abundență după utilizare. **Nu folosiți apă sub presiune ridicată.**
-  • Bateriile **trebuie** reîncărcate într-o zonă bine aerisită, fără materiale inflamabile.
-  • În timpul întreținerii, robotul **trebuie** oprit.
-  • Doar personalul calificat are permisiunea de a efectua reparații asupra robotului.

Risc de răsturnare

-  • Nu transportați robotul în poziția de staționare dacă solul are o pantă de peste 20 de grade în lateral.
-  • Dacă turnul este rotit la 90 de grade față de poziția centrală și telescopul și brațul sunt în poziția cea mai extinsă, solul nu trebuie să prezinte înclinație de peste 5 grade (în funcție și de direcționarea jetului de apă în sus sau în jos).
-  • În timpul curățării în spatele robotului în zona marcată din Imaginea 3, există risc de răsturnare, în funcție de sol și de poziția fleșei, telescopului și a brațului. Dacă se lucrează în această zonă, se recomandă menținerea telescopului în poziția de retractare.
-  • Când utilizați roata de transport, trebuie centrat turnul.

Scurt circuitul bateriei

-  Pentru a evita scurt circuitele când înlocuiți bateriile, scoateți mai întâi conectorul din polul negativ al bateriei conectate la robot. În consecință, reconectați întotdeauna acest pol ultima dată.

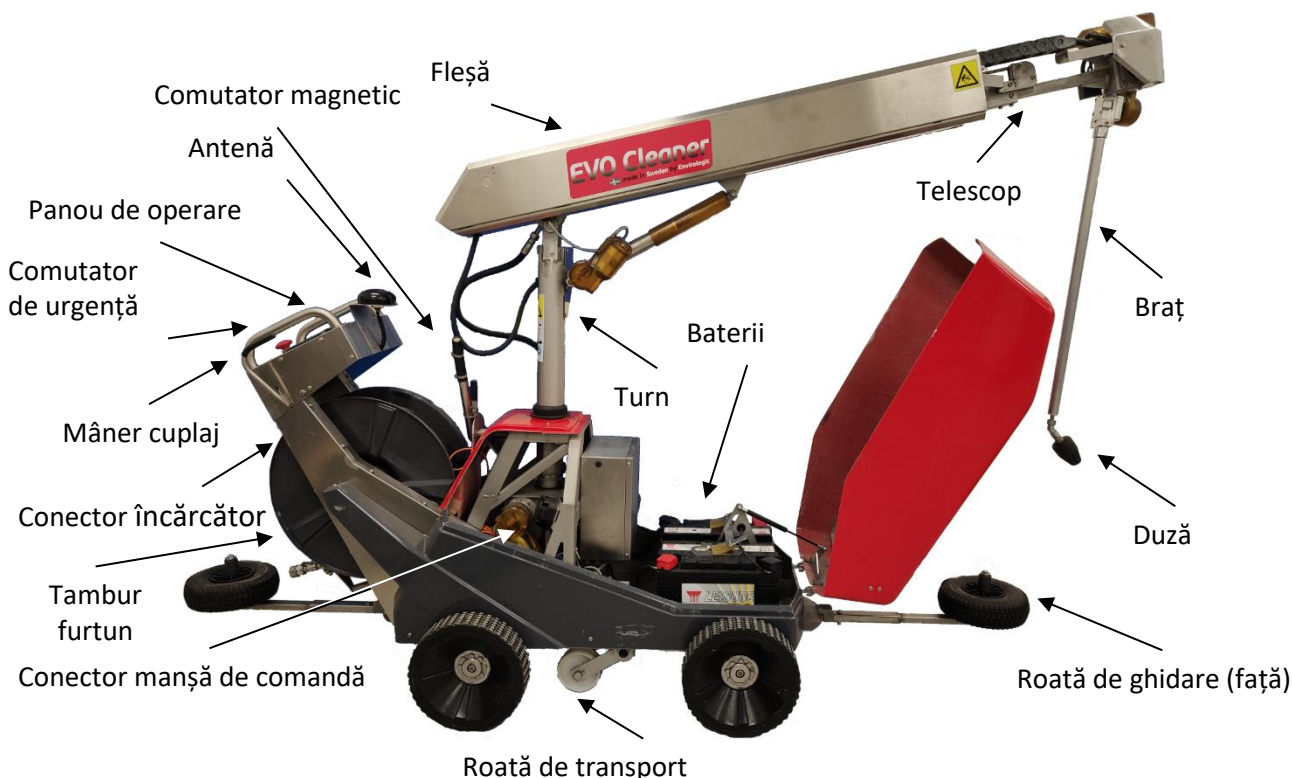
Dispozitive de siguranță încorporate

Robotul are un sistem de siguranță încorporat cu mai multe alarme diferite. Dacă apare o alarmă de oprire, robotul va înceta imediat operațiunea, va opri jetul de apă și va afișa un text de alarmă pe panoul de operare. Alarma trebuie confirmată înainte de reluarea operațiunii.

- **Protecția împotriva penei de curent** este asigurată prin intermediul unei siguranțe de pe placa de circuit.
- **Protecția împotriva tensiunii scăzute a bateriei** este controlată de computer și este generată o alarmă în cazul în care apare
- **Protecția împotriva ciocnirilor în timpul funcționării** este detectată de fiecare motor individual și este generată o alarmă în cazul în care motorul nu se deplasează conform așteptărilor.

3. Specificații tehnice

Descrierea componentelor



Imaginea 2, componentele robotului

Date tehnice

| | |
|--|--|
| Lățimea totală: | 680 mm (600 mm cu roți speciale) |
| Lungimea totală: | 2100 mm (incl. roata de ghidare) |
| Înălțimea totală când este retras: | 1610 mm |
| Extinderea maximă a brațului: | 4015 mm |
| Raza efectivă de acțiune: | până la 6000 mm din centrul unității |
| Greutate: | 270 kg |
| Sursa de alimentare: | 24 V DC (2 acumulator cu plăci de plumb și acid sulfuric 12 V) |
| Motoare electrice: | 24 V DC (7 în total) |
| Temp. ambientală: | 1°C - 55°C (34°F - 131°F) |
| Temp. depozitare: | Golit de apă, -10°C - 75°C (14°F - 167°F) |
| Sistemul de comandă: | Horner PLC |
| Alarmă: | Alarmă prin SMS în eventualitatea unei defecțiuni |
| Alimentarea cu apă: | De la unitatea externă de curățare cu presiune ridicată |
| Duză: | Jet rotor 0,55 |
| Tambur furtun: | furtun de presiune 50 m (acționat separat de robot). Conectat la o unitate de curățare obișnuită. |
| Presiunea recomandată a apei: | 180-210 bar (18-21 MPa) |
| Debitul recomandat al apei: | 15-18 l/min |
| Nivelul puterii sunetului ¹ : | 94 dB(A) |

Accesorii

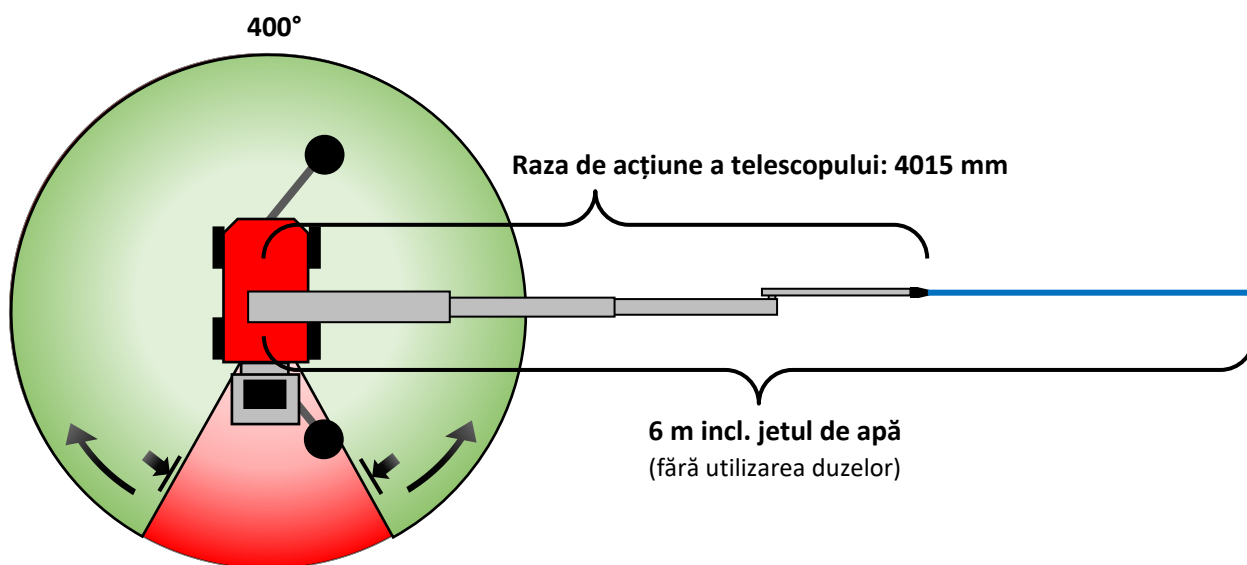
| | |
|-------------|--|
| Încărcător: | consultați specificațiile suplimentare furnizate cu încărcătorul |
| Marcaje: | modelul și cantitatea depind de montaj |

¹ Măsurat pe rotor cu duză de jet pe rotor și presiune a apei de 190 de bari

Duză:

pot fi disponibile duze suplimentare în funcție de zona de lucru

Accesibilitate



Imaginea 3, raza de acțiune a brațului și intervalul de siguranță de funcționare a turnului

4. Informații generale

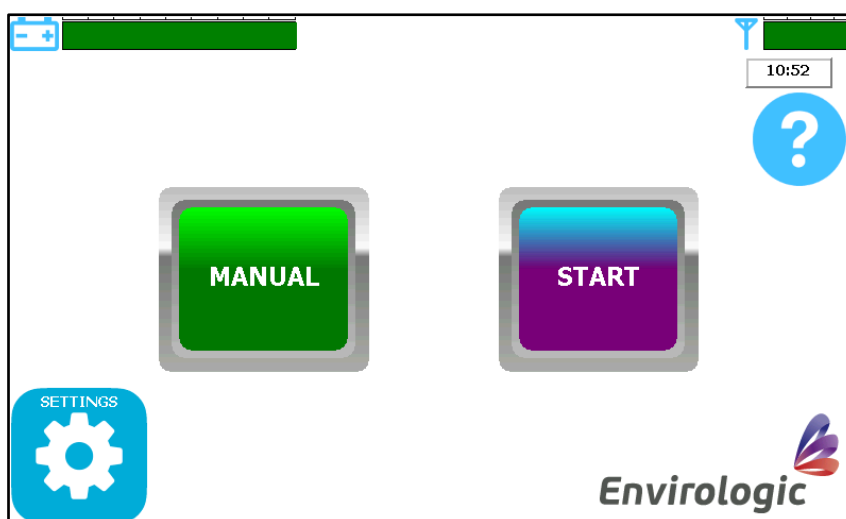
Acest manual de utilizare, împreună cu textele de asistență din panoul de operare, include toate informațiile necesare pregătirii, înregistrării (instruirii), gestionării locațiilor, programelor și remediilor, realizării și finalizării procesului de curățare. De asemenea, include toate informațiile necesare utilizării robotului în cel mai potrivit și sigur mod.

Descriere funcțională scurtă

Robotul de curățare este alimentat cu 24 V de acumulatorii cu plăci de plumb și acid sulfuric de 12 V. Robotul curăță cu apă sub presiune ridicată (caldă sau rece) cu sau fără aditivi. Apa este furnizată de la o sursă externă de apă de presiune ridicată prin intermediul unui furtun de 50 m montat pe un tambur care este acționat separat de robot în conformitate cu modul de deplasare a robotului. Curățarea se realizează prin intermediul unui braț telescopic, deplasabil în toate direcțiile, cu accesibilitate maximă de 4015 m (raza efectivă de acțiune incluzând jetul de apă este de 6000 mm). Prin utilizarea manșei de comandă, puteți instrui robotul să se deplaseze și să curețe într-un mod satisfăcător. După această operațiune de instruire robotul va putea să realizeze deplasările singur, de câte ori este necesar, pentru a obține un rezultat de curățare satisfăcător.

Pornirea robotului

Comutatorul principal este situat în partea dreaptă a panoului de operare. Când robotul este alimentat, procesul de pornire durează în jur de 30 de secunde. Când este ilustrat ecranul din Imaginea 4 robotul este pregătit de funcționare.



Imaginea 4, ecranul de pornire

Sistemul de asistență

Fiecare ecran are un buton cu un semn al întrebării, așa cum se arată în Imaginea 4. Când se apasă acel buton, sunt afișate pe ecran texte de asistență relevante.

Încărcarea robotului

Când se încarcă bateriile, robotul de curățare trebuie oprit. Bateriile nu pot fi încărcate în timp ce robotul este pornit.

Încărcătorul trebuie conectat la robot înainte de a fi conectat la priza de perete. Când încărcătorul este conectat la priza de perete, trebuie să fie pornită doar lumina portocalie care arată starea. Consultați manualul încărcătorului pentru detalii.

Robotul de curățare va fi întotdeauna conectat la încărcător când nu este utilizat, pentru a prelungi durata de viață a bateriei.

5. Manevrarea

Modul manual

Modul manual presupune utilizarea robotului de curățare fără un proces de instruire anterior. Modul manual este folosit, de exemplu, când robotul este scos din locația de depozitare în incinta care trebuie curățată. Înainte de deplasare, robotul trebuie pornit. La modul manual se ajunge din ecranul de pornire. Când se află în modul manual, robotul de curățare poate fi acționat folosind butoanele de pe panoul de operare sau manșa de comandă.

Recomandăm folosirea modului manual pentru a vă familiariza cu manșa de comandă și cu mișcările variate.

Deplasarea robotului

Robotul poate fi deplasat manual, fie de membrii personalului sau folosind motoarele de transport. În cazul transportului fără tensiune, robotul este decuplat folosind mânerul de cuplaj de pe partea dreaptă a barei de comandă. Robotul poate fi acționat și manual folosind motorul de transport de pe panoul de operare sau manșa de comandă. Pentru a ușura mutarea sau rotirea robotului, poate fi utilizată roata de transport, consultați Imaginea 2. Acest lucru este controlat și din ecranul manual.



Dacă solul este înclinat înspre sau dinspre dumneavoastră, **trebuie** utilizat motorul, **nu folosiți cuplajul sau roata de transport!**

De asemenea, aveți grijă să respectați instrucțiunile din secțiunea Siguranța.

Manșa de comandă



Manșa de comandă este necesară în timpul procesului de instruire. Manșa de comandă este conectată la robotul de curățare prin intermediul unui cablu de șase metri, care facilitează procesul de instruire și previne contaminarea nedorită cu bălegar sau ciocnirea cu brațul

Manșa de comandă este conectată la priza neagră, care se găsește sub calota de pe partea dreaptă din spate a robotului de curățare, consultați Imaginea 2. Fișa trebuie rotită 90 de grade pentru a fi strânsă în siguranță când este conectată. Manșa de comandă este folosită pentru a controla toate mișcările robotului de curățare, inclusiv pornirea și oprirea apei. Consultați Imaginea 5 pentru o prezentare generală a manșei de comandă.



Imaginea 5, manșa comandă

O descriere generală a diverselor deplasări este oferită în Imaginea 6.

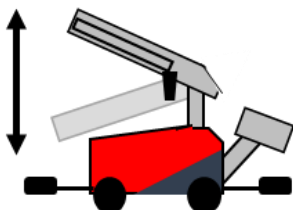


Direcțiile deplasării sunt prezentate în acest manual văzute din spatele robotului

Fleșă ridicată/coborâtă

Fleșa se deplasează cu aproximativ 100° de jos (poziția 0) până sus (poziția 1250). Poziția de staționare trebuie să fie orizontală (aproximativ poziția 700).

Deplasați axul manșei de comandă înspre spate/ înspre înainte



Turnul dreapta/stânga

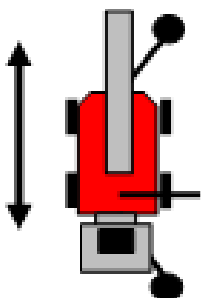
Turnul se poate roti în jur de 200° în ambele direcții (pozițiile ±1000) față de poziția de staționare frontală (aproximativ poziția 0).

Deplasați axul manșei de comandă la dreapta/ la stânga



Robotul înspre înainte/ înspre înapoi

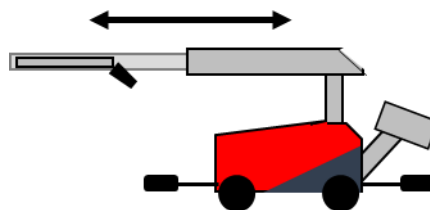
Deplasați axul manșei de comandă înspre înainte / înspre spate, apăsând în același timp butoanele 1 și 2, simultan



Telescopul în exterior/ în interior

Telescopul poate rula în afara poziției de staționare 0 până la poziția 425.

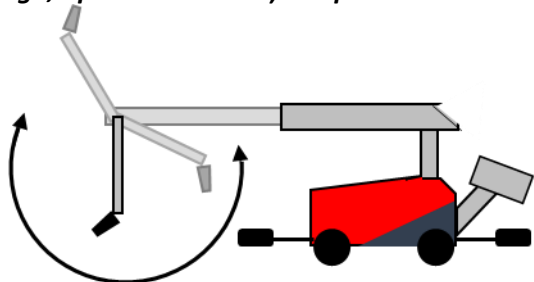
Deplasați axul manșei de comandă înspre înainte / înspre spate, apăsând în același timp butonul 1



Brațul în exterior/ în interior

Brațul pornește din poziția de staționare paralelă cu fleșa (poziția aproximativ -55). Brațul poate ieși aproximativ 315° (până la poziția 1100), astfel încât să indice tavanul.

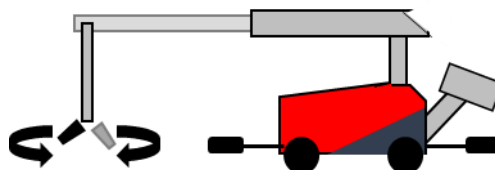
Deplasați axul manșei de comandă la dreapta/ la stânga, apăsând în același timp butonul 1



Duză dreapta/stânga

Duza se poate roti 360° în ambele direcții. Duza este staționată când brațul este staționat și duza este îndreptată înspre în jos.

Deplasați axul manșei de comandă la dreapta/ la stânga, apăsând în același timp butonul 2



6. Instruire

Marcaje

Procesul de curățare impune marcaje magnetice de poziție, consultați Imaginea 7. Marcajele de poziție care pot fi în formă de S sau U sunt amplasate pe o consolă, montată pe echipamentul carcasei înainte să aibă loc procesul de curățare. Robotul de curățare atinge marcajele în timpul procesului de curățare și informațiile aferente poziției sunt transferate computerului.



Imaginea 7, marcaj de poziție

i

- Înainte de programare, consultați secțiunea „Recomandări privind instruirea”.
- Programarea trebuie efectuată într-un țarc murdar cu presiune activă a apei.
- Pe durata curățării automate nu vor apărea pauzele din timpul procesului de programare. Prin urmare, programarea poate fi realizată într-un mod relaxat, fără grabă.

Înregistrările

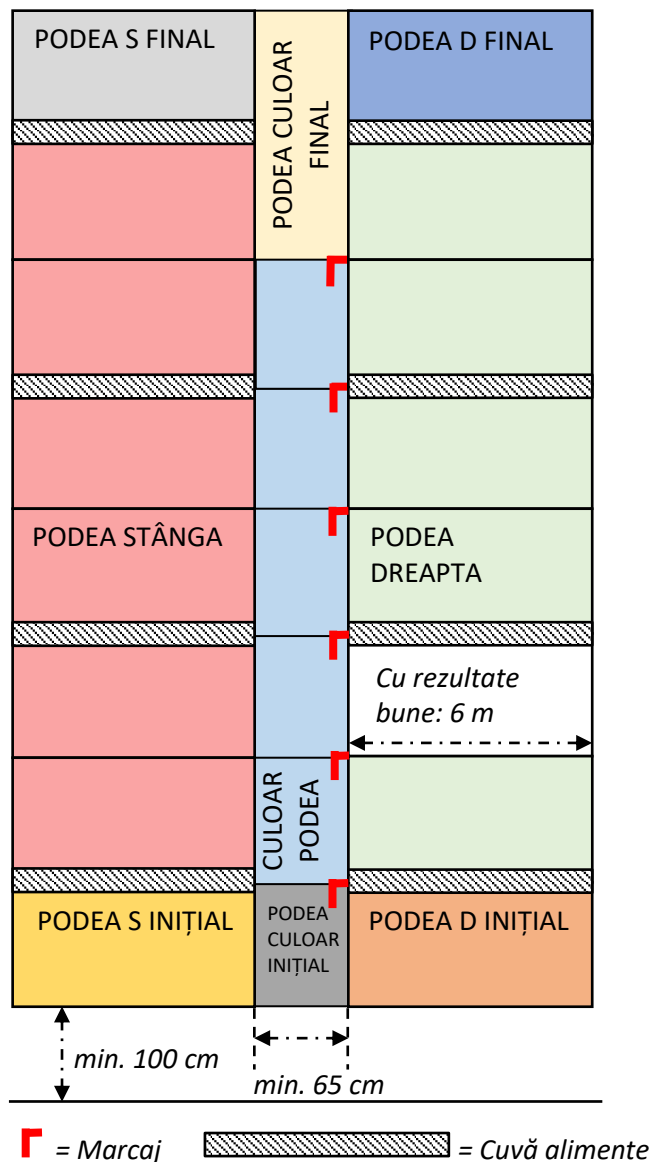
Pentru ca robotul să poată rula automat, trebuie introduse trei lucruri: **LOCAȚIA, PROGRAMUL și FORMULA.**

LOCAȚIA reprezintă o hartă care arată cum este calea pe care va rula robotul. Procesul începe cu denumirea locației, de ex. „FINISARE 2-5”, oferiți informații privind partea pe care se află roțile de ghidare și numărul de marcaje care a fost montat. Asigurați-vă că robotul se află la maxim 1 metru **în fața** primului marcaj când apăsați butonul de pornire. Acum robotul se deplasează înspre înainte, înregistrând locația marcajelor. Urmăriți robotul și asigurați-vă că toate marcajele sunt înregistrate corect și că roțile nu se răsucesc. După ultimul marcaj, robotul se va roti către în spate și se va deplasa către poziția inițială din spatele primului marcaj.

PROGRAMUL reprezintă procedura de curățare, în cadrul căreia manșa de comandă este utilizată pentru a manevra robotul. Aceste programe vor fi stocate în locația aleasă.

FORMULA reprezintă până la 14 programe care pot fi folosite la fiecare marcaj al locației. Alegeți programul dintr-o listă, îl puneți în locația corectă pe ecran și când ați poziționat toate programele pe care doriți să le rulați cu acest marcaj, mergeți la următorul. Programele alese la marcajul anterior rămân ca implicite, dacă trebuie să faceți modificări, puteți să ștergeți sau să adăugați programe.

Consultați Imaginea 8 pentru a vedea un exemplu de configurare a locației.



Imaginea 8, exemplu configurare țarc de porci

Spălare automată



Înainte de curățare, verificați următoarele:

1. Că nu au fost înlăturate sau că nu lipsesc suporturi ale marcajelor magnetice de poziție
2. Că fiecare marcaj magnetic de poziție este fixat în suportul corect
3. Că brațul comutatorului magnetic este se află la 5 cm distanță de mijlocul marcajelor magnetice.
4. Că zona care trebuie curățată nu prezintă obstacole care ar putea întrerupe procesul de curățare
5. Că unitatea de curățare sub presiune ridicată este alimentată
6. Că apa este conectată la dispozitivul de curățare sub presiune ridicată
7. Că furtunul de presiune ridicată se mișcă liber și este fixat central în spatele tamburului
8. Că încărcătorul este deconectat
9. Că roțile de ghidare sunt poziționate corect, consultați ecranul.
10. Că știți de unde să începeți procesul de curățare, verificați marcajul poziției inițiale
11. Că nu sunt prezente persoane și animale în zona care trebuie curățată

Pentru a demara rulara unei scheme de lucru (spălare automată) selectați START pe ecranul de pornire. Mai întâi selectați locația pe care doriți să o rulați. Apoi selectați ce formule doriți să folosiți în ordinea în care trebuie să ruleze.

Înainte de începerea spălării, asigurați-vă că robotul se află la maxim 1 metru în fața marcajului poziției inițiale. Asigurați-vă că roțile de ghidare sunt în contact cu peretele din partea culoarului în care sunt amplasate marcajele.

După identificarea primului marcaj, robotul va executa în mod automat formulele și programele enumerate. Între formule, robotul se va deplasa înapoi la primul marcaj.

Anularea

Spălarea automată poate fi anulată înainte de finalizare, în două moduri:

- Când apăsați butonul stop, robotul va finaliza programul actual înainte să se oprească
- Când apăsați butonul de pauză sau comutatorul de oprire în caz de urgență, programul va fi oprit imediat dacă este apăsat butonul de oprire.

Dacă a fost apăsat comutatorul de oprire în caz de urgență, spălarea va continua imediat când comutatorul de oprire este restabilit și alarma este înlăturată de pe ecran.

7.Recomandări privind instruirea

1. Procesul de instruire trebuie să se realizeze folosind presiunea de lucru, întrucât brațul este afectat de puterea de la apa care curge.
2. Evitați retragerea telescopului când fleșa se află în poziția maximă de ridicare, întrucât acest lucru generează un nivel ridicat de tensionare asupra motorului telescopului.
3. Introducerea programelor trebuie realizată în țarcuri murdare pentru a putea observa calea jetului de apă.
4. Asigurați-vă că nu există obstacole locale în niciun țarc, cum ar fi echipament de extracție a gazului, stâlpi, etc. Dacă există, procesul de instruire trebuie să aibă loc în țarcul respectiv, pentru a evita coliziunile.
5. Păstrați o distanță de aproximativ 15 cm față de echipamentul casnic și de dependențe în timpul procesului de instruire. Acest aspect este important când se modifică poziția fleșei, pentru a evita coliziunea în cazul în care robotul de curățare are o poziție ușor diferită în timpul procesului de curățare. De asemenea, poate exista o discrepanță în echipamentul casnic când se deplasează de la un țarc la altul.
6. Dacă nu este posibil să se țină cont de punctul 5, din cauza lipsei de spațiu sau a problemelor asemănătoare, trebuie să luați în considerare deplasarea din zona în care se poate produce o coliziune, înainte de a modifica înălțimea fleșei, de exemplu, sau de a retracta telescopul. Astfel, puteți să vă asigurați că nu va exista o întrerupere a producției ca urmare a coliziunii, chiar dacă anumite părți ale brațului ating echipamentul.
7. Aveți grijă și evitați deteriorarea echipamentului casnic; țineți duza la distanța corespunzătoare.
8. Țineți duza la o distanță la care apa are presiune și pulverizatorul are debit pentru a vă putea gestiona sarcina planificată pentru program. Apropierea mai mare de suprafețe asigură presiune mai ridicată, dar duce și la mișcare din cauza pulverizatorului mai îngust.
9. Este important să nu existe obstacole majore care să poată afecta roata de ghidare în timpul deplasării aferente procesului de curățare. Acest lucru poate determina robotul să alunece sau să se răsucescă și să se abată de la poziționarea precisă. (Pentru a evita acest lucru, pot fi folosiți marcatori suplimentari de poziție.)
10. Dacă folosiți o duză dublă, aveți grijă când porniți apa, asigurați-vă că ați ales duza corectă. Când schimbați duza, opriți apa, mutați brațul într-o poziție orizontală, rotiți duza, rulați turnul, fleșa, telescopul sau mașina, timp de cel puțin 5 secunde și de-abia apoi porniți apa.
11. Încercați să realizați procesul de instruire pentru țarcuri noi în mod eficient. Măsurarea duratei aferente fiecărui țarc reprezintă un instrument de lucru optim. Este foarte important să împărțiți țarcul în părți mai mici. Este foarte ușor să mențineți concentrarea timp de câteva minute, dar după un timp aceasta se diminuează și începeți să faceți greșeli.
Rulați întotdeauna un program pentru curățare brută și unul pentru curățare mai amănunțită!
În cadrul primei sesiuni programate, podelele țarcului vor fi spălate și se va salva ca program. Limitați-vă la țarcurile standard, de ex. indiferent de tipurile de țarcuri pe care le aveți. Este o greșeală evidentă să realizați instruirea într-un țarc special sau într-un semi-țarc pentru prima dată când vă aflați într-o secțiune nouă.
12. Data viitoare când curățați o secțiune care arată ca cea în care ați programat robotul, trebuie să refaceți cel mai ineficient program. Acest lucru înseamnă că este util să vă notați anumite lucruri privind modul în care au evoluat lucrurile după ultima curățare, astfel încât să vă amintiți ce doriți să faceți. Poate nu ați fost satisfăcut cu podeaua din partea dreaptă a țarcului, așa că refaceți

programul. Dacă procedați astfel, instruirea din timpul fiecărei sesiuni de curățare va dura între 15 și 30 de minute în perioada următoare. Rezultatul va fi că veți reduce constant durata de curățare, rezultatele se vor îmbunătăți și veți învăța cum să folosiți robotul în cel mai eficient mod. Când veți fi complet satisfăcut cu țarcurile standard, este timpul să treceți la următoarele.

13. Pauzele din timpul procesului de instruire nu sunt înregistrate, așa că există timp suficient să vă planificați următoarea mutare.
14. În timpul curățării automate, mișcarea ulterioară va începe puțin înainte de finalizarea mișcării anterioare, ceea ce înseamnă că robotul va rotunji colțurile. În timpul spălării automate, acest lucru poate duce a mișcări mai scurte ale duzei comparativ cu acele mișcări introduse robotului. Concluzia este să setați întotdeauna mișcările duzei puțin mai lungi decât este necesar.

8.Întreținerea

După utilizare, robotul va fi curățat temeinic cu un furtun cu apă. Bateriile vor fi încărcate complet după spălarea robotului de curățare. Depozitați robotul într-o zonă loc bine ventilat, ferit de îngheț.



- Nu folosiți presiune ridicată pentru curățarea robotului
- Când robotul nu este folosit, trebuie ținut într-o zonă ferită de îngheț.

9. DECLARAȚIE EUROPEANĂ DE CONFORMITATE

Noi,

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

declarăm pe proprie răspundere că produsul:

EVO Cleaner, nr articol 08xxxxxxx

care face obiectul prezentei declarații, este în conformitate cu următoarele standarde sau documente normative:

Directiva Consiliului 2006/42/EC (17 mai 2006) privind utilajele,

Directiva Consiliului 2014/30/EU (26 februarie 2014) privind compatibilitatea electromagnetică

Dosarul tehnic de construcție impus de această Directivă este păstrat la sediul central al Envirologic AB, Söderforsgatan 1 752 28 Uppsala Suedia.

Uppsala 15/1 2017
Envirologic AB

.....
Jan Sandberg, CEO

Sunați-vă „Distribuitorul” de + _____ luni -vineri _____ la _____

Adresa:  **Envirologic**
Söderforsgatan 1
SE-752 28 Uppsala
Suedia

Telefon: +46 (0)18 39 82 30
E-mail: info@envirologic.se
service@envirologic.se
Internet: www.envirologic.se