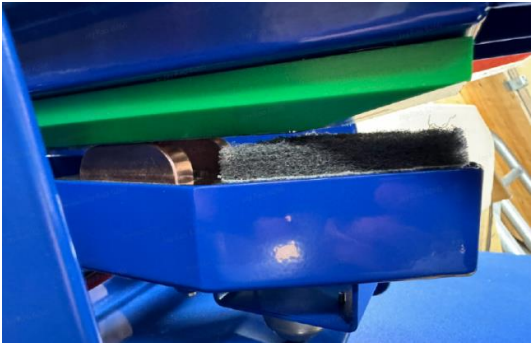
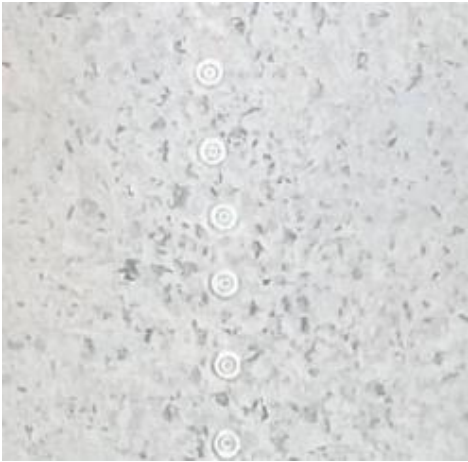
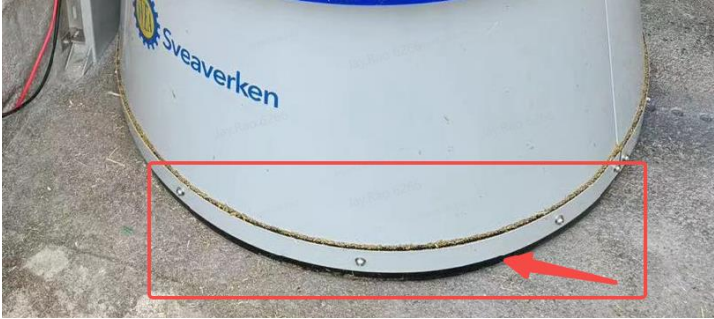


Service og vedligehold – Sveaverken Robopusher Nimbo

Anbefalinger anno 2025

Opgave	Interval		
	Hver uge	1 måned	3 måneder
1. Kontrollér for oxidationskorrosion på robotens opladningsstik og på lade-stationen 			X
2. Kontrollér og rengør de magnetiske søm i gulvet • Tjek om de magnetiske søm har synlige skader. Hvis ja, skal de udskiftes. • Tjek om nogle søm er faldet af. Hvis ja, skal de udskiftes. • Tjek magnetismen: Brug en almindelig magnet til at røre ved hvert søm i jorden og se, om de stadig er magnetiske. Hvis ikke, skal de udskiftes. 			X

3. Kontrollér og rengør kameraet <i>(Brug gerne en mikrofiberklud eller et viskestykke)</i> 	X		
4. Rengør robotens ultrasoniske sensorer (på teleskopstang) <i>(Brug gerne en mikrofiberklud eller et viskestykke)</i> 	X		
5. Kontrollér for slid eller skader på gummikant nederst <i>(OBS: Det er vigtigt at den skraber tæt på gulvet men uden at slæbe hen ad gulvet)</i> Udskift eller efterse gummilisten når afstanden mellem jorden og gummilisten er mere end 0.5 cm. OBS: gummilisten kan rykkes ned ved at løsne skruerne hele vejen rundt. Det er vigtigt at den skraber tæt på gulvet men uden at slæbe hen ad gulvet. 			X

6. Kontrollér om drivhjulene har mønster (fjern garn eller andet materiale som sidder fast)  NYHED! Opgrader til bredere hjul. Ring på 23304549!			x
7. Kontrollér universalhjulet (i midten) • Tjek om der er synlige skader. Hvis der er, bør de udskiftes. • Tjek om hjulene kan dreje 360°. Hvis de virker stive eller træge, skal de udskiftes.  NYHED! Opgrader til kraftigere pully hjul. Ring på 23304549!			x

8. Efterspænd alle bolte (specielt omkring hjul, hvor der skal efterspændes de bolte som sidder inde i hjulet og holder nav pladen). 			x
9. Software rettelser. Hvis du fornemmer at din robot kører for langt væk eller for tæt på foderet på nogle af kørslerne, eller generelt ønsker ændringer foretaget. Skriv eller ring på 23304549.			

For yderligere spørgsmål:

kontakt@agroassist.dk

www.agroassist.dk