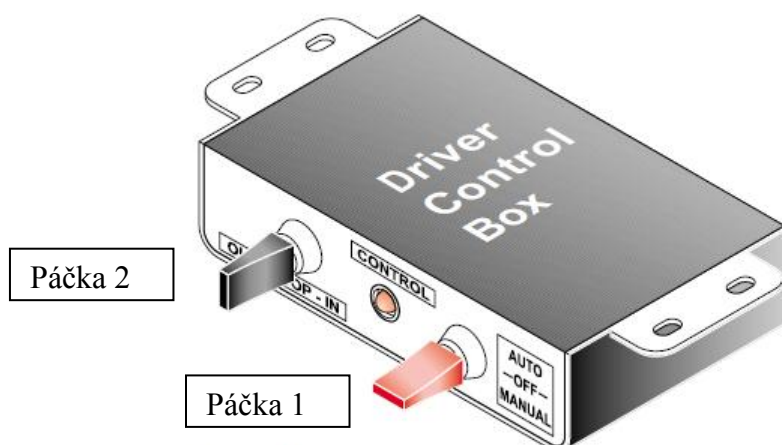

	Návod na obsluhu		Pages: 1/3
	Project:	Report No:	Date: 20.6.2011
	Robot pro nakládání vozíku	Robot 201	REV:

Vyložení a naložení vozíku-automatický režim

1. Přepněte páčku č.1 na ovladači do polohy **AUTO**.
2. Přepněte páčku č. 2 do polohy **OUT**. Otevřou se zadní dveře a Robot začne vykládat vozík. V případě, že chcete pohyb robota zastavit, přepněte páčku do polohy **STOP**. Pokud chcete ve vykládání pokračovat přepněte páčku do polohy **OUT**. Robot se rozloží až ke dveřím řidiče a sám se zastaví v naprogramované poloze.
3. Pro naložení vozíku zpět do zavazadlového prostoru přepněte páčku č. 2 do polohy **IN**. V případě, že chcete pohyb robota zastavit, přepněte páčku do polohy **STOP**. Pokud chcete v nakládání pokračovat přepněte páčku zpátky do polohy **IN**. Robot se složí do zavazadlového prostoru a zavřou se dveře. Tím je sekvence nakládání ukončena.
4. Přepněte páčku č. 2 do polohy **STOP**.
5. Přepněte páčku č. 1 do polohy **OFF**.



Obrázek 1- Řídící jednotka robota

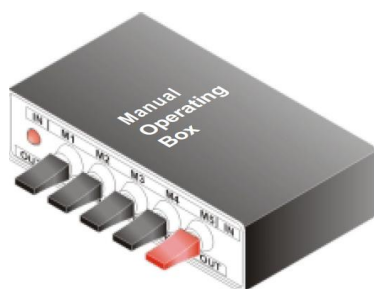
	Návod na obsluhu		Pages: 2/3
	Project:	Report No:	Date: 20.6.2011
	Robot pro nakládání vozíku	Robot 201	REV:

Vyložení a naložení vozíku- nouzový režim

V případě poruchy na elektronice ovládání robota je k dispozici ruční ovladač, kterým se ovládají přímo jednotlivé motory robota.

1. Přepněte páčku č.1 na ovladači do polohy **MANUAL**. Na ručním ovladači se rozsvítí červená kontrolka.
2. Stiskněte páčku **M4** ve směru **OUT**. Tím se odjistí zadní dveře. Opětovným stisknutím se dveře otevřou. Při uvolnění páčky se pohyb motoru okamžitě zastaví
3. Stiskněte páčku **M1** směrem **OUT**. Začne se otáčet motor , který vytvoří robot ven ze zavazadlového prostoru.
4. Použijte ostatní páčky pro ovládání motorů dle potřeby.
5. Stisknutím páčky ve směru **IN** se robot vrací zpět do zavazadlového prostoru
- 6.

Upozornění: Buďte opatrní při ovládání robota v ručním režimu aby nedošlo ke kolizi s karoserií vozu.



Obrázek 2 - Ruční ovladač



Návod na obsluhu

Pages: 3/3

Project:

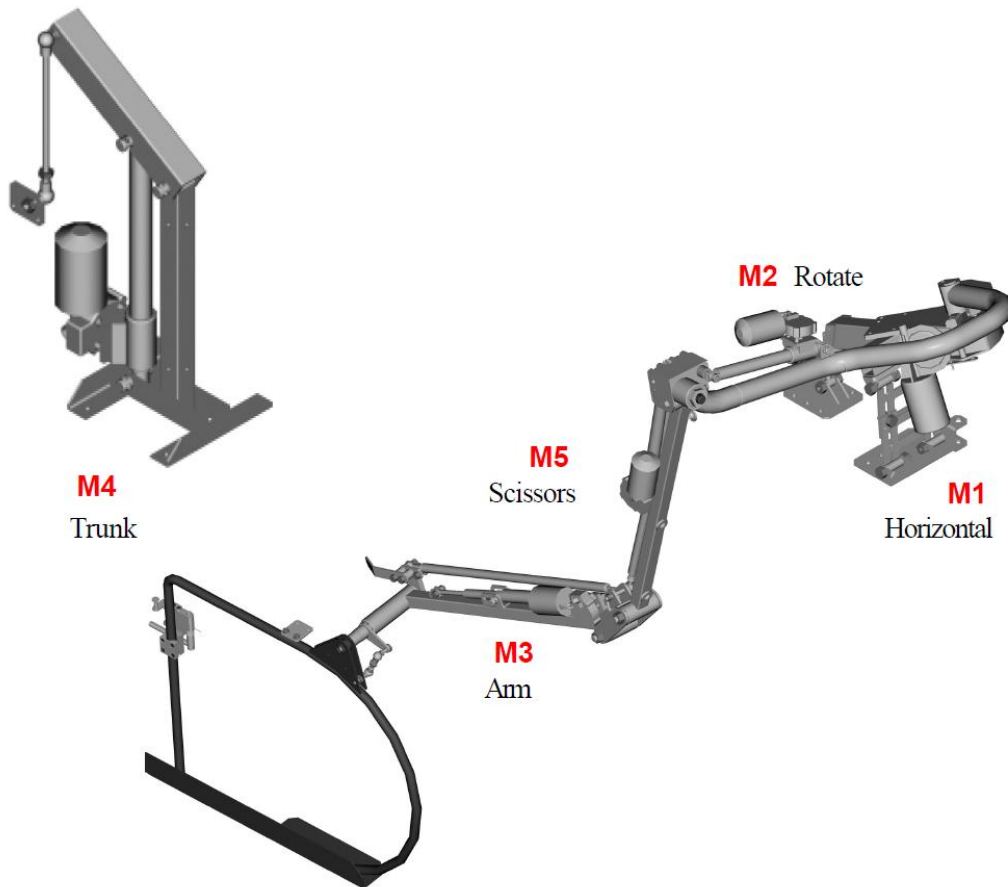
Report No:

Date: 20.6.2011

Robot pro nakládání vozíku

Robot 201

REV:



Obrázek 3 - Ovládací motory robota

M1	Otáčení ramene vodorovně
M2	Naklápění ramene
M3	Rozkládání předního ramene
M4	Ovládání zadních dveří
M5	Rozkládání středního ramene