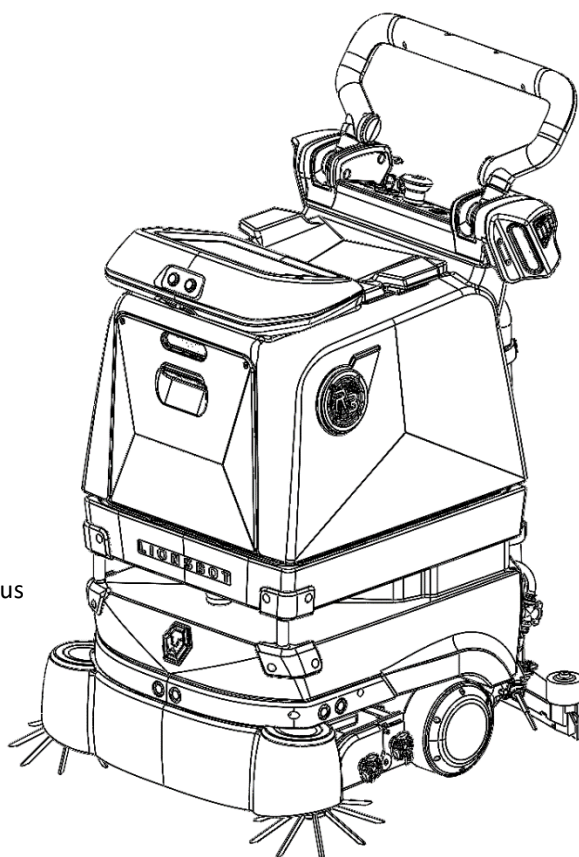


LIONSBOT R3 SCRUB PRO

INSTRUCTIONS D'UTILISATION

INSTRUCTIONS D'UTILISATION

INSTRUCTIONS ORIGINALES



Pour les manuels les plus récents et les manuels d'utilisation dans d'autres langues, visitez :

www.lionsbot.com/contact-us



ATTENTION !

L'utilisation de cette machine est strictement réservée aux opérateurs formés et qualifiés.

MANUEL D'OPÉRATION Version 1 (11/2023)



MANUEL D'INSTRUCTIONS ORIGINAL



LIONSBOT

TABLE OF CONTENTS

INTRODUCTION	5
PIÈCES ET SERVICE	5
MODIFICATIONS	5
PLAQUE SIGNALÉTIQUE.....	5
DÉBALLER LA MACHINE.....	5
TRANSPORTING THE MACHINE.....	6
PRUDENCES ET AVERTISSEMENTS.....	6
RÉGLEMENTATION.....	10
CONNAISSEZ VOTRE MACHINE	11
COMPRENDRE L'AUTONOMIE.....	15
PRÉPARER LA MACHINE POUR L'UTILISATION	16
RÉCEPTION ET PRÉPARATION DU R3 SCRUB PRO	16
MANIPULATION DU ROBOT EMBALLÉ.....	16
BATTERIE.....	16
DÉBALLAGE DU ROBOT	16
INSTALLER LA BROSSE	17
INSTALLER LES BROSSES LATÉRALES	18
INSTALLER LE BAC À DÉBRIS.....	20
INSTALLER LA RACLETTE.....	21
REMPLISSAGE DU RÉSERVOIR D'EAU PROPRE	22
VÉRIFICATION DU NIVEAU D'EAU	23
CONFIGURATION DE L'ÉCRAN TACTILE DU R3 SCRUB PRO	24
CONFIGURATION INITIALE	25
CONNEXION AVEC UN COMPTE LOCAL (RECOMMANDÉ).....	26
CONNEXION AVEC L'IDENTIFIANT LIONSBOT (OPTIONNEL)	28
CONNEXION AVEC L'APPLICATION LIONSCLEAN (OPTIONNEL)	29
GESTION DES COMPTES UTILISATEURS	30
GESTION DES CARTES.....	32
AJOUTER/CRÉER UNE NOUVELLE CARTE	32
SUPPRIMER UNE CARTE	33
ÉDITEUR DE CARTE	34
UTILISER LE ROBOT	38
SI LE ROBOT N'EST PAS LOCALISÉ	38
ROBOT LOCALISÉ	39

JustClean™	40
NETTOYAGE MANUEL.....	43
PARAMÈTRES.....	44
WIFI	45
MOBILE/4G.....	46
RÉINITIALISER LE ROBOT	46
RAPPORTS.....	47
APPLICATION R3 SCRUB PRO ET CONFIGURATION INITIALE	48
MES ROBOTS	51
COMMANDES DE L'APPLICATION	54
RAPPORTS.....	55
INSTALLATIONS.....	55
SIGNALER UN PROBLÈME.....	55
AVANT L'UTILISATION DU R3 SCRUB PRO	58
TRANSPORT DU R3 SCRUB PRO HORS DU STOCKAGE.....	59
VÉRIFICATION DU NIVEAU DE LA BATTERIE	59
LOCALISER LE ROBOT.....	60
VÉRIFICATION DE LA LOCALISATION.....	62
FONCTIONNEMENT DU R3 SCRUB PRO	63
PROCÉDURE DE VÉRIFICATION INITIALE.....	63
MOUVEMENT DE POINT À POINT	65
HUMAN ROBOT INTERFACE - OPERATION SIGNALS	66
APRÈS UTILISATION.....	68
VIDANGE DU RÉSERVOIR D'EAUX USÉES	69
NETTOYAGE DU RÉSERVOIR D'EAUX USÉES	70
VIDANGE DU RÉSERVOIR D'EAU PROPRE	72
NETTOYAGE DU RÉSERVOIR D'EAU PROPRE	74
NETTOYAGE/REMPLACEMENT DES OUTILS DE SOL	75
NETTOYAGE DE LA BROSSE PRINCIPALE	75
NETTOYAGE DU BAC À DÉBRIS.....	75
CLEANING THE SQUEEGEE RUBBER	76
NETTOYAGE DU PIÈGE/TUYAU DE LA RACLETTE	77
REMPLACEMENT DES BROSSES LATÉRALES	78
NETTOYAGE DU R3 SCRUB PRO	79
STOCKAGE DANS LES CLIMATS FROIDS	79
CALENDRIER DE MAINTENANCE	80

CHANGEMENT DU FILTRE À EAU	81
REEMPLACEMENT DU CAOUTCHOUC DE LA RACLETTE	83
LISTE DES CONSOMMABLES:.....	87
MISE À JOUR DES CARTES	87
CHARGEMENT DE LA BATTERIE.....	88
CHARGE MANUELLE	88
CHARGE AVEC STATION D'ACCUEIL	89
AMARRAGE AUTOMATIQUE	90
AMARRAGE MANUEL	92
MISE SOUS/HORS TENSION DU R3 SCRUB PRO	93
DÉPANNAGE	94
CODES DE DÉFAUT	95
SPÉCIFICATIONS.....	110
TAUX D'ÉCOULEMENT DE LA SOLUTION.....	110
SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES (TELLES QU'INSTALLÉES ET TESTÉES SUR L'UNITÉ)	111
GLOSSAIRE.....	112
INFORMATIONS DE CONTACT.....	113

INTRODUCTION

Ce manuel vous aidera à tirer le meilleur parti de votre autolaveuse LionsBot. Lisez-le attentivement avant d'utiliser la machine.

NOTE : Les numéros en gras entre parenthèses renvoient à un élément illustré aux pages 10 – 13



ATTENTION !

L'utilisation de cette machine est strictement réservée aux opérateurs formés et qualifiés.

Cette machine est uniquement adaptée à un usage commercial, par exemple dans les hôtels, écoles, usines, magasins, bureaux et entreprises de location. Le LionsBot R3 Scrub Pro est une machine de nettoyage de sols alimentée par batterie.

PIÈCES ET SERVICE

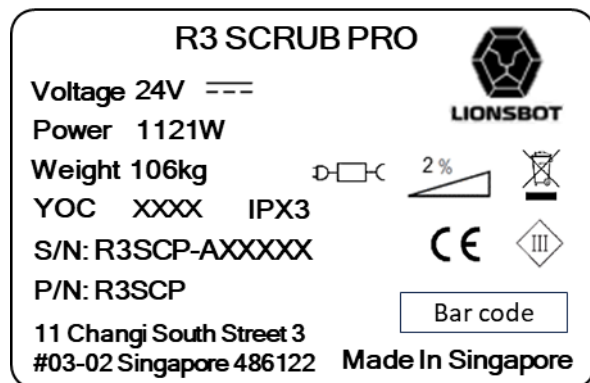
Les réparations, lorsque nécessaires, doivent être effectuées par LionsBot International Pte Ltd ou un Distributeur Agréé, qui emploie du personnel de service formé en usine et maintient un inventaire de pièces de rechange et accessoires originaux LionsBot. Contactez LionsBot International Pte Ltd pour les pièces de rechange ou le service. Veuillez spécifier le Modèle et le Numéro de Série lorsque vous demandez des pièces et service.

MODIFICATIONS

Les modifications et ajouts à la machine de nettoyage qui affectent la capacité et le fonctionnement sécuritaire ne doivent pas être effectués par le client ou l'utilisateur sans l'approbation écrite préalable de LionsBot International Pte Ltd. Les modifications non approuvées annuleront la garantie de la machine et rendront le client responsable de tout accident résultant.

PLAQUE SIGNALÉTIQUE

L'autocollant du numéro de série se trouve à l'arrière gauche du robot. Veuillez fournir ce numéro de série avec toute demande d'assistance/service ou d'achat de pièces détachées.



Le numéro de série est formaté de la manière suivante :

1. Les cinq premières lettres (R3SCP).
2. Les six caractères suivants (AXXXXX) codent l'usine (A) et le numéro séquentiel du produit.
3. Le numéro de pièce (R3SCP) indique le type de produit.

SERIAL NO. _____

DÉBALLER LA MACHINE

Lorsque la machine est livrée, inspectez soigneusement l'emballage de livraison et la machine pour déceler tout dommage. Si un dommage est évident, conservez le carton d'expédition (si applicable) afin qu'il puisse être inspecté. Contactez immédiatement le service clientèle de LionsBot pour déclarer un dommage de transport.

TRANSPORTING THE MACHINE



PRUDENCE !

Avant de transporter la machine sur un camion ou une remorque, assurez-vous que les opérations suivantes soient effectuées :

- Tous les réservoirs sont vides.
- Le robot est correctement placé dans la caisse et attaché.



ATTENTION !

Durant le chargement/déchargement, l'utilisateur risque de renverser le robot et est soumis à des dangers d'écrasement. L'opérateur et l'assistant sont responsables de l'identification et de la réduction des risques lors du chargement/déchargement et doivent prendre les précautions de sécurité nécessaires.

PRUDENCES ET AVERTISSEMENTS

SYMBOLES

LionsBot utilise les symboles ci-dessous pour signaler des conditions potentiellement dangereuses. Lisez toujours attentivement ces informations et prenez les mesures nécessaires pour protéger le personnel et les biens.



PRUDENCE !

Indique une situation qui, si elle n'est pas évitée, pourrait entraîner des dommages importants à l'équipement.



DANGER!

Indique une situation dangereuse imminente qui, si elle n'est pas évitée, pourrait entraîner des blessures graves ou la mort.



ATTENTION !

Indique une situation potentiellement dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, pourrait entraîner des blessures ou des dommages importants à l'équipement.



Lisez toutes les instructions avant utilisation.

INSTRUCTIONS GÉNÉRALES DE SÉCURITÉ

Des mises en garde et avertissements spécifiques sont inclus pour vous alerter du danger potentiel de dommages à la machine ou de blessures corporelles. Cette machine est à usage commercial, par exemple dans des hôtels, écoles, usines, magasins et bureaux, et non pour des fins de ménage résidentiel normal.



ATTENTION !

- Cette machine doit être utilisée uniquement par des opérateurs dûment formés, qualifiés et autorisés.
- Cette machine n'est pas destinée à être utilisée par des personnes (y compris des enfants) ayant des capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites, ou manquant d'expérience et de connaissances.
- Sur les rampes ou inclinaisons, évitez les arrêts brusques. Évitez les virages nets et abrupts. Utilisez une vitesse réduite en descendant les rampes.
- Observez le Poids Total en Charge, PTC, de la machine lors du chargement, de la poussée, du levage ou du soutien de la machine.
- Chargez les batteries uniquement dans des zones bien ventilées, loin de toute flamme nue. Ne fumez pas pendant la charge des batteries.
- Retirez tous les bijoux lorsque vous travaillez près de composants électriques.
- Éteignez la machine et déconnectez les batteries avant de procéder à l'entretien des composants électriques.
- Ne pas distribuer d'agents de nettoyage inflammables, ne pas faire fonctionner la machine sur ou près de ces agents, ni dans des zones où des liquides inflammables sont présents.
- Ne nettoyez pas cette machine avec un nettoyeur haute pression.
- Utilisez uniquement les brosses fournies avec l'appareil ou celles spécifiées dans le manuel d'instructions. L'utilisation d'autres brosses peut compromettre la sécurité.
- Ne regardez pas directement dans les faisceaux laser de la machine. Des dommages permanents aux yeux pourraient en résulter. Les lasers sont sans danger pour les yeux s'ils sont regardés brièvement, par exemple pour vérifier qu'ils fonctionnent. Ne regardez pas directement dans les lasers ou ne les fixez pas sans porter de lunettes de protection laser.



PRUDENCE !

- Cette machine n'est pas approuvée pour une utilisation en extérieur.
- Cette machine ne convient pas pour ramasser des poussières dangereuses.
- Ne pas utiliser de disques scarificateurs ni de pierres à meuler. Utilisez uniquement des brosses destinées au nettoyage des sols. Lionsbot ne sera pas tenu responsable des dommages causés aux surfaces de sol par l'utilisation de brosses inappropriées ou incorrectes.
- Lorsque vous utilisez cette machine, assurez-vous que les tiers, en particulier les enfants, ne sont pas mis en danger.
- Avant d'effectuer toute fonction de service, lisez attentivement toutes les instructions relatives à cette tâche de service.
- Après utilisation, éteignez la machine à l'aide de l'interrupteur d'alimentation et ne laissez pas la machine sans surveillance où elle peut être accessible à d'autres.
- Éteignez la machine et retirez la clé avant de changer les brosses et avant d'ouvrir des panneaux d'accès.
- Prenez des précautions pour éviter que les cheveux, les bijoux ou les vêtements amples ne se coincent dans les pièces en mouvement.
- Soyez prudent lorsque vous déplacez cette machine dans des conditions de température inférieure à zéro. Toute eau dans les réservoirs de solution, de récupération ou de détergent ou dans les lignes de tuyau pourrait geler, causant des dommages aux vannes, pompes et raccords. Rincez avec du liquide lave-glace basse température.
- Les batteries doivent être retirées de la machine avant que la machine ne soit mise au rebut. L'élimination des batteries doit être effectuée de manière sécuritaire conformément à votre réglementation environnementale locale.
- Ne pas utiliser sur des surfaces ayant une pente supérieure à celle indiquée sur la machine.
- Tous les couvercles doivent être positionnés comme indiqué dans le manuel d'instruction avant d'utiliser la machine.
- Cette machine doit uniquement être utilisée et stockée à l'intérieur.
- Ne pas asperger cette machine avec de l'eau sous pression.
- Pour éviter tout dommage ou blessure, utilisez uniquement l'emballage d'origine pour sécuriser la machine pendant le transport.
- Ne pas faire fonctionner la machine dans un environnement dépassant 40°C.
- Ne pas faire fonctionner la machine sans le pare-chocs (3) en place.
- Évitez de pousser la machine sur des escaliers ou des escalators, dans des cages d'ascenseur ouvertes, ou dans toute zone où il y a une chute de niveau significative. Des dommages graves à la machine peuvent résulter si elle tombe dans des escaliers, escalators ou puits ouverts. La machine ne peut pas monter les escaliers. La machine est conçue pour être utilisée uniquement sur des surfaces planes (moins de 2 % de pente).
- En poussant manuellement la machine pour développer des cartes de navigation dans le cadre de l'enregistrement des plans autonomes, il est de la responsabilité de l'opérateur d'éviter tout contact avec les obstacles et les individus. La machine ne les évitera pas en mode manuel. Il n'y a pas de fonctions de sécurité autonomes opérationnelles en mode manuel.

PRÉCAUTIONS ET AVERTISSEMENTS SPÉCIFIQUES AU CAPTEUR DE CARTOGRAPHIE 2D (1)



PRUDENCE !

PRODUIT LASER DE CLASSE 1

Le capteur de cartographie 2D correspond à la classe laser 1 (sans danger pour les yeux).

Le faisceau laser n'est pas visible à l'œil nu.

- L'utilisation de commandes, réglages ou l'exécution de procédures autres que celles spécifiées ici peut entraîner une exposition à des radiations dangereuses.
- Ne pas ouvrir le boîtier (ouvrir le boîtier ne désactivera pas le laser).
- Respectez la réglementation de sécurité laser conformément à la norme CEI 60825-1 (dernière version).



ATTENTION !

Risque de Potentiel d'Égalisation

Le capteur de cartographie 2D est conçu pour être exploité dans un système avec une mise à la terre professionnelle de tous les appareils connectés et des surfaces de montage au même potentiel de terre. Si cette condition n'est pas remplie, des courants d'égalisation de potentiel peuvent circuler le long des blindages des câbles, provoquant les dangers suivants :

- Tension de contact dangereuse sur le boîtier métallique
- Mauvais fonctionnement ou destruction du LiDAR
- Échauffement des câbles avec possibilité de combustion spontanée.

CONSERVEZ CES INSTRUCTIONS

RÉGLEMENTATION

Ce produit contient un équipement radio fonctionnant dans les bandes de fréquences et avec une puissance d'émission maximale comme indiqué ci-dessous :

Plage de fréquences [MHz]	Puissance d'émission max [dBm]
880-915 1710-1785	32.33
880-915 1920-1980	23.63
703-733 832-862 880-915 1710-1785 1920-1980 2500-2570	23.8
2401-2483	12.6
2400-2500	18
2402-2480	2.089
860-960	25

CONNAISSEZ VOTRE MACHINE

Lorsque vous lisez ce manuel, vous trouverez occasionnellement un numéro ou une lettre en gras entre parenthèses – par exemple : (2). Ces numéros se réfèrent à un élément montré sur ces pages, sauf indication contraire. Référez-vous à ces pages chaque fois que nécessaire pour localiser l'emplacement d'un élément mentionné dans le texte.

NOTE : Consultez le manuel de service pour des explications détaillées de chaque élément illustré sur les 4 prochaines pages.

- | | |
|---|--|
| 1. Capteur de Cartographie 2D | 12. Filtre du Bac de Complément |
| 2. Capteurs Sonar (6) | 13. Port de Charge Manuel |
| 3. Pare-chocs (NE PAS utiliser comme point de levage ou d'arrimage) | 14. Tuyau de Vidange du Réservoir d'Eaux Usées |
| 4. Brosses Latérales | 15. Levier de Libération de la Barre de Conduite |
| 5. Couvercle de la Brosse Principale | 16. Barre de Conduite |
| 6. Bac à Débris | 17. Trappe du Réservoir |
| 7. Valve de Vidange du Réservoir d'Eau Propre (2) | 18. Écran Tactile |
| 8. Interrupteurs de Limite Latéraux (2) | 19. Interrupteur d'Arrêt d'Urgence |
| 9. Raclette | 20. Interrupteur à Clé |
| 10. Pédale | 21. Bouton Poussoir de Réinitialisation |
| 11. Capteurs de Vision 3-D (5) | 22. Interrupteur d'Alimentation de la Batterie |

NOTE : Les numéros entre parenthèses dans cette liste indiquent le nombre du même composant qui peut être trouvé sur la machine.

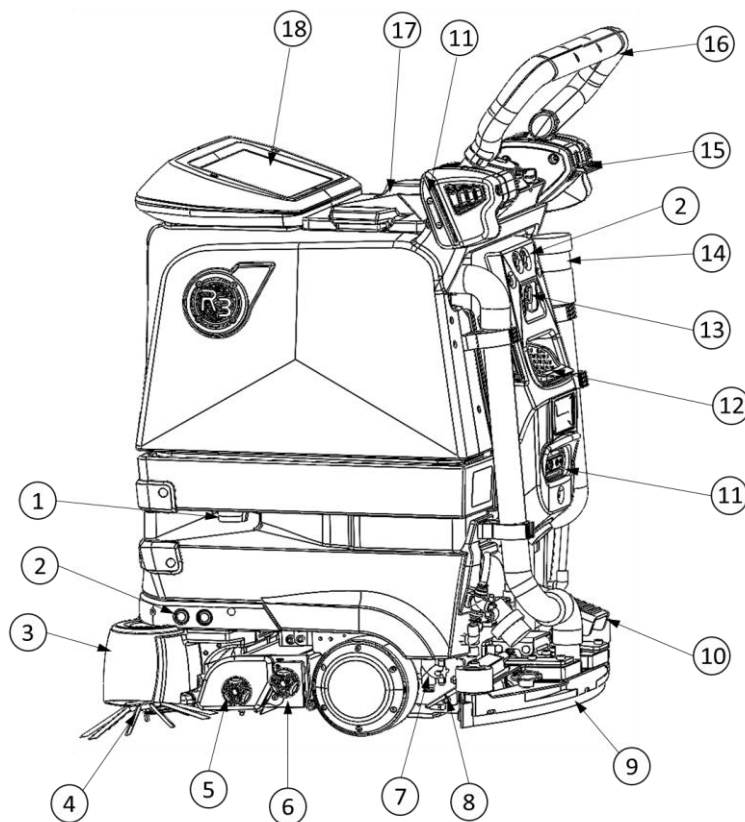


FIGURE 1-1

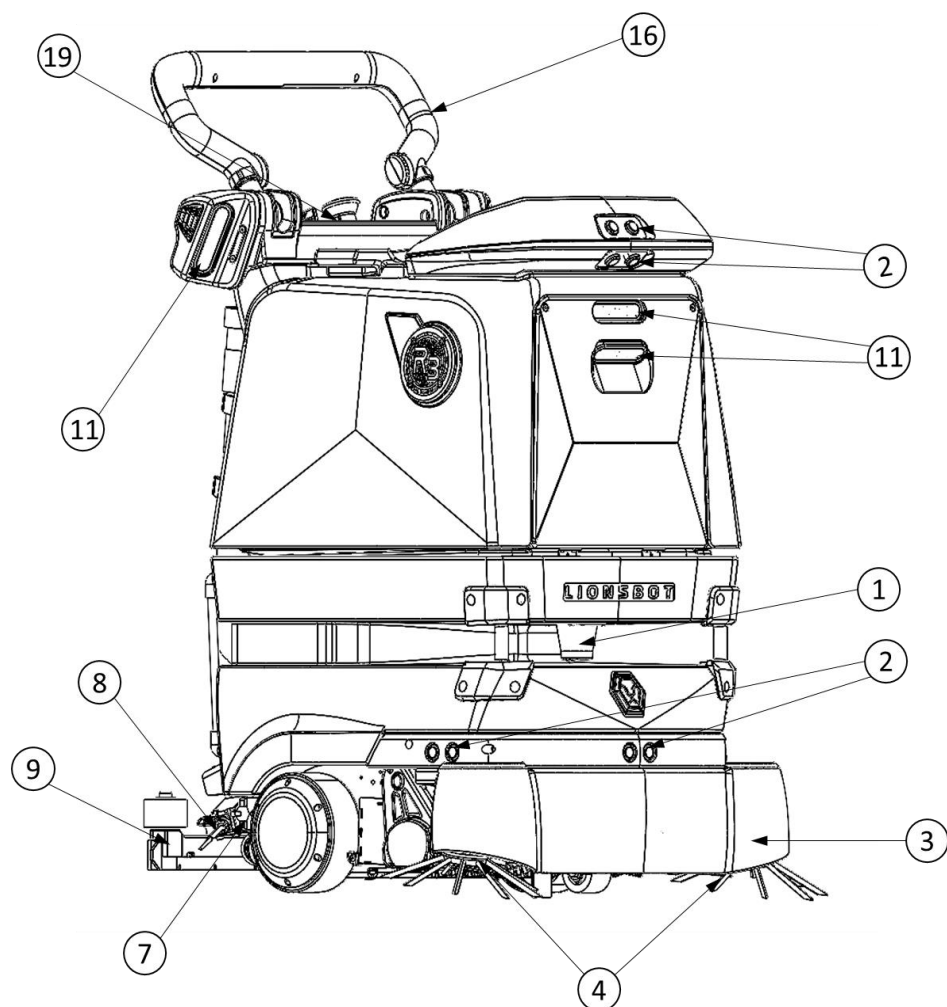
CONNAISSEZ VOTRE MACHINE

FIGURE 1-2

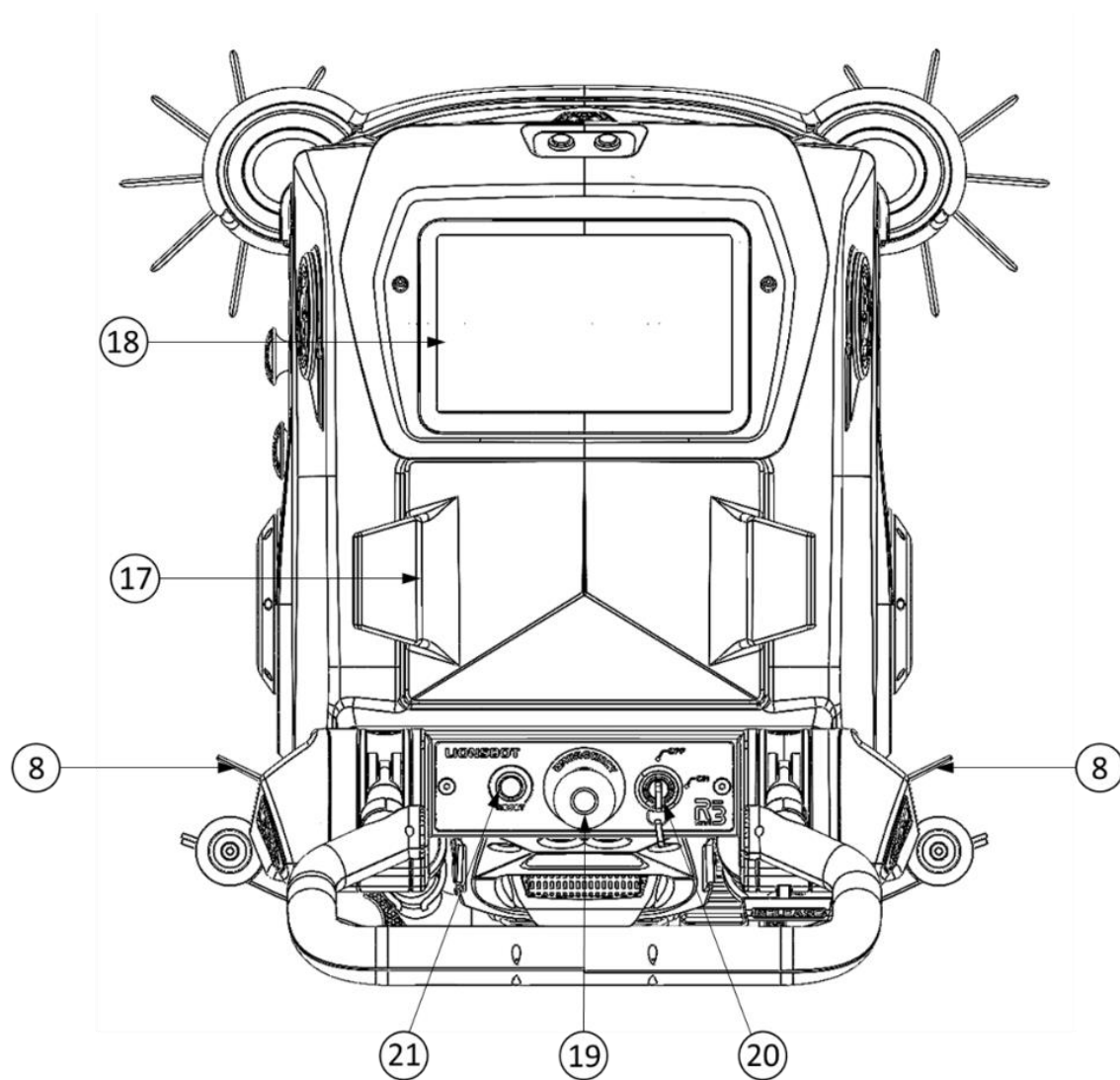
CONNAISSEZ VOTRE MACHINE

FIGURE 1-3

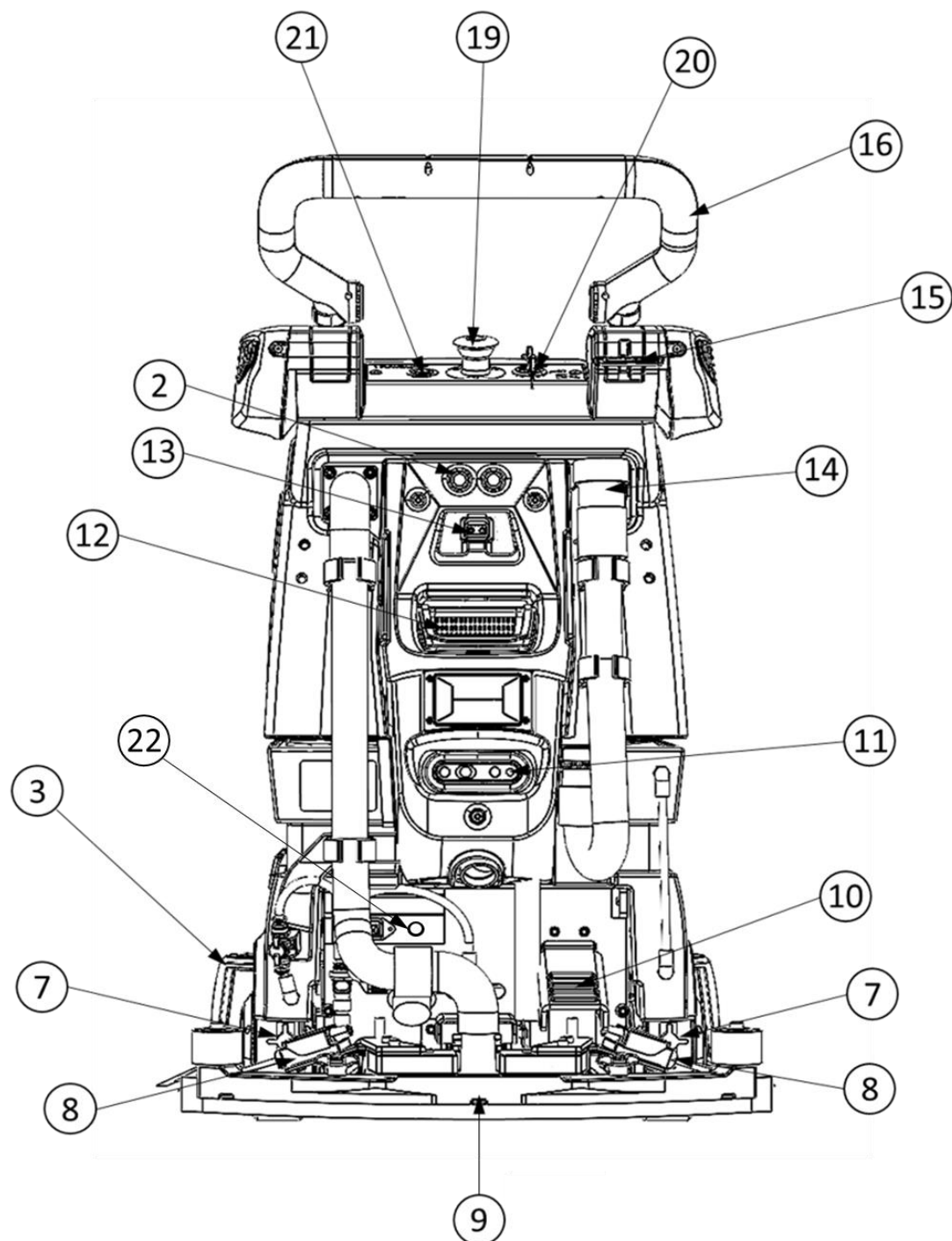
CONNAISSEZ VOTRE MACHINE

FIGURE 1-4

COMPRENDRE L'AUTONOMIE

Le LionsBot R3 Scrub Pro peut fonctionner de manière autonome, ce qui signifie qu'il fonctionne seul, selon un plan déterminé par un opérateur sans autre intervention de celui-ci. La machine peut enregistrer une zone à nettoyer de manière indépendante et manœuvrer activement autour de certains obstacles.

Les composants qui constituent le système d'autonomie, et leur fonction de base, comprennent les suivants (montrés dans la Figure 1).

NOTE : Reportez-vous aux figures de CONNAISSEZ VOTRE MACHINE pour voir l'emplacement de tous les capteurs.

- Capteur de Vision 3-D (11) - fournit une image tridimensionnelle de la zone devant, sur les côtés et derrière la machine.
- Capteur de Cartographie 2D (1) - détecte les obstacles devant et sur les côtés de la machine.
- Capteur Sonar (2) - situé à l'arrière, sur les côtés et à l'avant de la machine - aide à la prévention des collisions et à la détection de présence autour de la machine en fonction.
- Interface logicielle informatique (non montrée) - définit comment le système de contrôle autonome interagit avec le logiciel de contrôle de la machine et le système de contrôle.

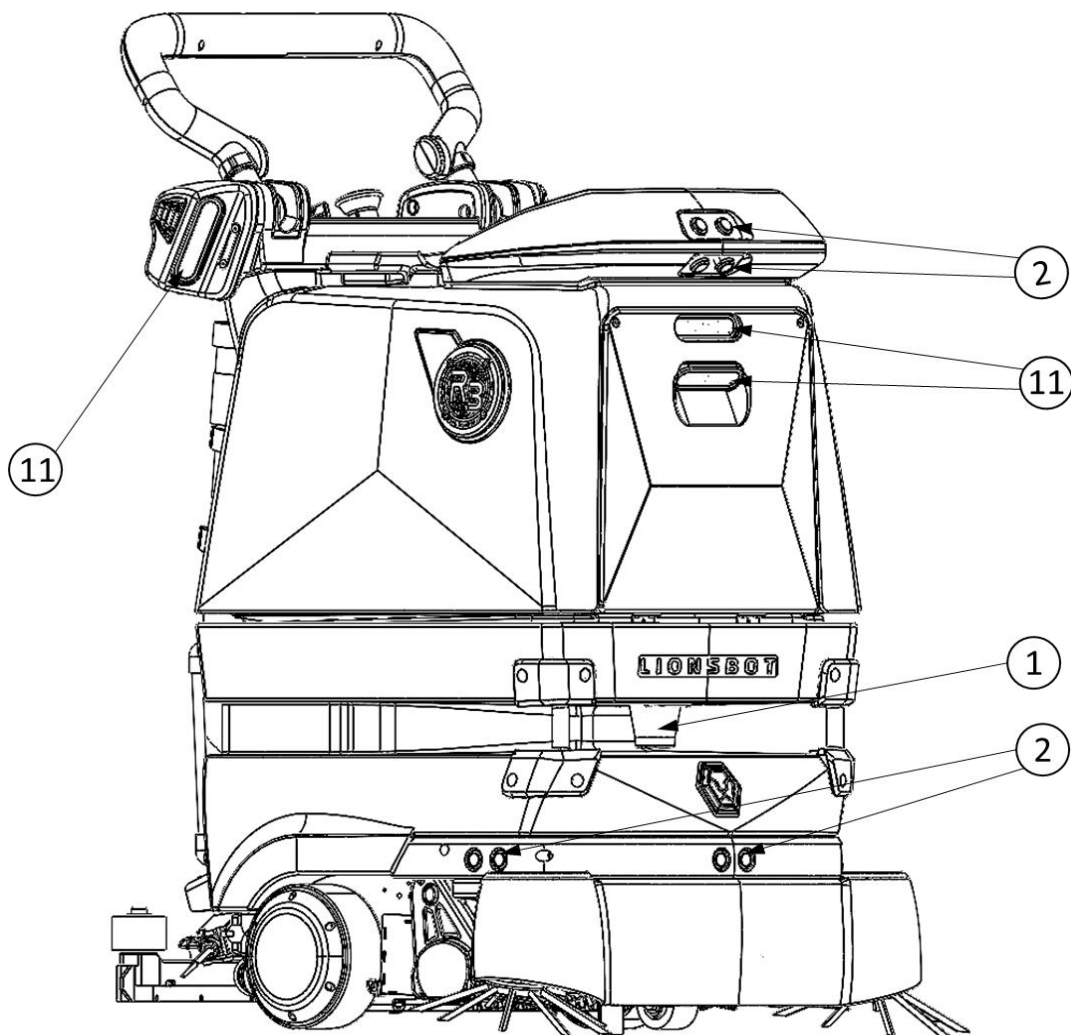


FIGURE 1-5

PRÉPARER LA MACHINE POUR L'UTILISATION

RÉCEPTION ET PRÉPARATION DU R3 SCRUB PRO

Le R3 SCRUB PRO est livré avec les brosses et le montage de la raclette détachés du corps de la machine. Des accessoires sont également inclus pour faciliter les opérations de charge et de maintenance.

MANIPULATION DU ROBOT EMBALLÉ

Le poids total du robot emballé est de 95 kg.

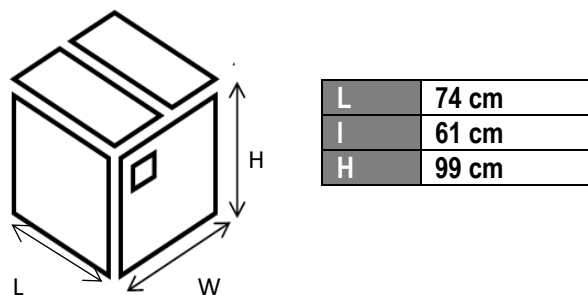


FIGURE 2-1

Il est conseillé de conserver l'emballage original et les composants d'emballage pour les besoins de transport futurs.

BATTERIE

Assurez-vous que l'interrupteur d'alimentation de la batterie (22) est en position ON (enclenché), si ce n'est pas le cas, appuyez dessus pour l'activer.

DÉBALLAGE DU ROBOT

1. Ouvrez la caisse et retirez le matériel d'emballage protecteur autour du robot.
2. Comparez le contenu de l'emballage avec la Liste de vérification du cratage fournie.
3. Mettez le robot sous tension en tournant la clé sur ON (20), appuyez sur le bouton de réinitialisation (21), relevez la barre de commande et sortez le robot de la caisse en marche arrière pour éviter tout risque de basculement.

INSTALLER LA BROSSE



PRUDENCE !

Éteignez la machine à l'aide de l'interrupteur à clé **(20)** et retirez la clé, avant de changer la brosse.

1. Situé à gauche du robot, détachez le couvercle de la brosse principale **(5)** en tirant sur le bouton (Fig. 2-2).
2. Vérifiez l'extrémité de la brosse comportant le dispositif d'alignement et de verrouillage femelle (Fig. 2 – 3) et glissez-la dans la fente de la brosse.
3. Glissez la brosse jusqu'à ce que le dispositif d'alignement de la brosse repose sur le dispositif d'alignement et de verrouillage mâle (fig. 2 – 4).
4. Remettez le couvercle de la brosse principale **(5)** (Fig. 2-5). La saillie sur le couvercle doit s'insérer dans la fente de la brosse. Assurez-vous que le couvercle est bien aligné avec le boîtier.

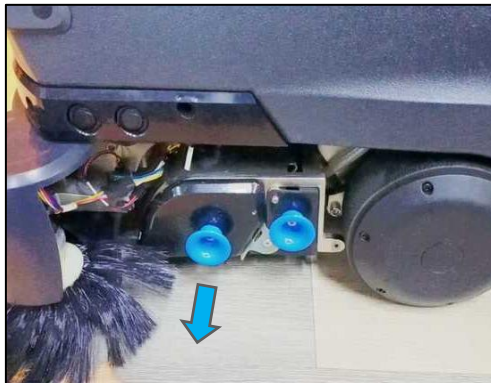


FIGURE 2-2

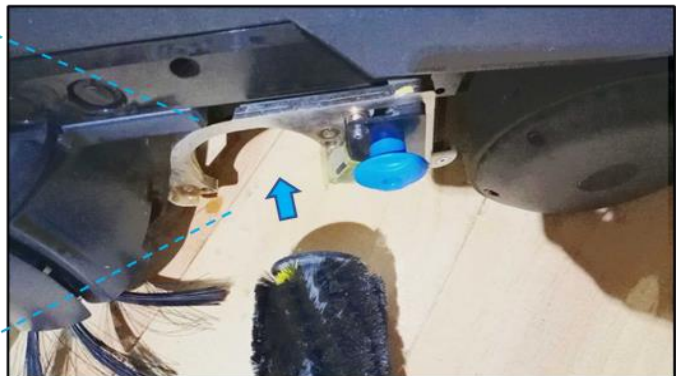


FIGURE 2-3

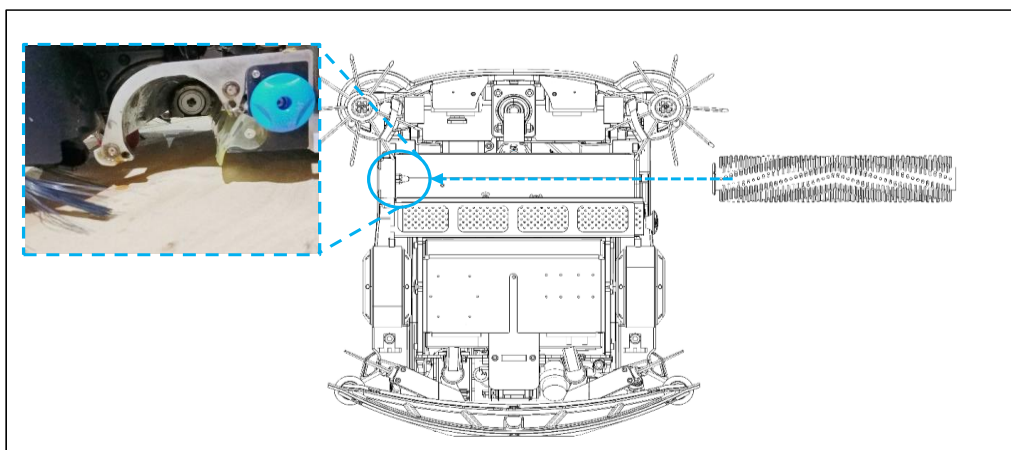


FIGURE 2-4



FIGURE 2-5

INSTALLER LES BROSSES LATÉRALES

1. Retirez le couvercle du pare-chocs (Fig. 2-6).
2. Installez les nouvelles brosses latérales (Fig. 2-7).
3. Remettez en place le couvercle du pare-chocs (Fig. 2-8).



FIGURE 2-6

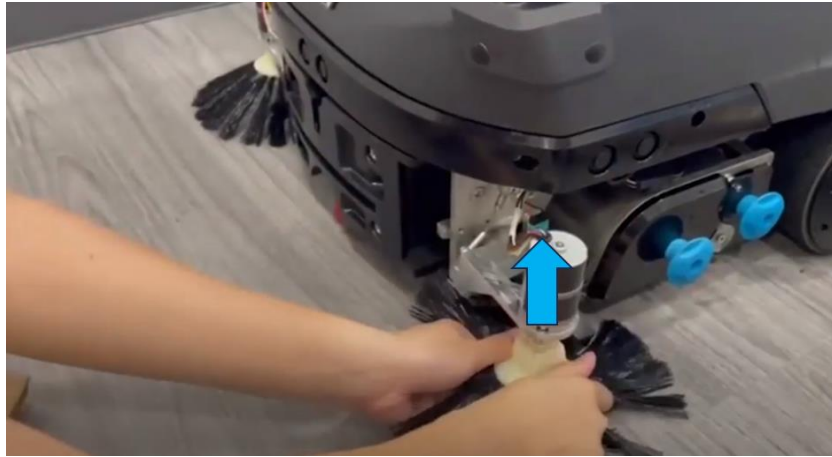


FIGURE 2-7

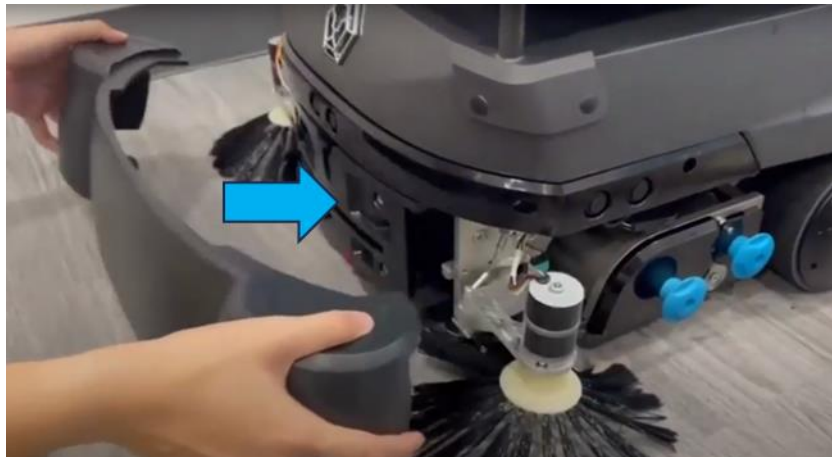


FIGURE 2-8

INSTALLER LE BAC À DÉBRIS

1. Identifiez le bac à débris **(6)**. (Fig. 2-9)
2. La fente du bac à débris située à gauche du robot se trouve à côté du couvercle de la brosse.
3. Tenez le bac avec le bouton orienté vers l'extérieur, parallèlement au sol et faites-le glisser vers l'intérieur. (Fig. 2-10)
4. L'aimant situé à l'extrémité du bac devrait automatiquement le maintenir en place.



FIGURE 2-9



FIGURE 2-10

INSTALLER LA RACLETTE

1. Alignez le logement de la raclette avec le support de la raclette. (Fig. 2-11)
2. Prenez la raclette par les côtés et tirez-la vers le haut, elle sera sécurisée par des forces magnétiques. (Fig. 2-12)
3. Branchez le tuyau dans la raclette. (Fig 2-13)

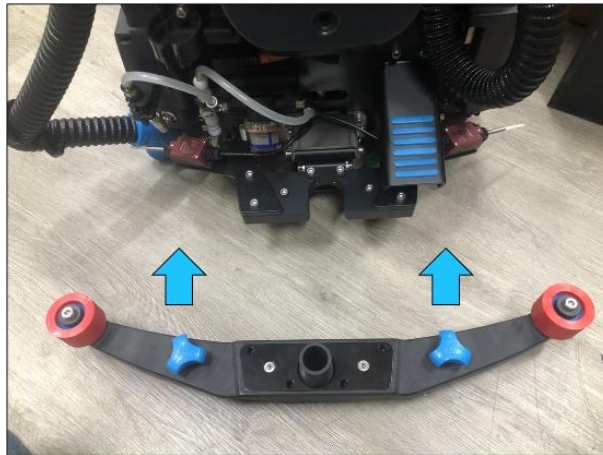


FIGURE 2-11

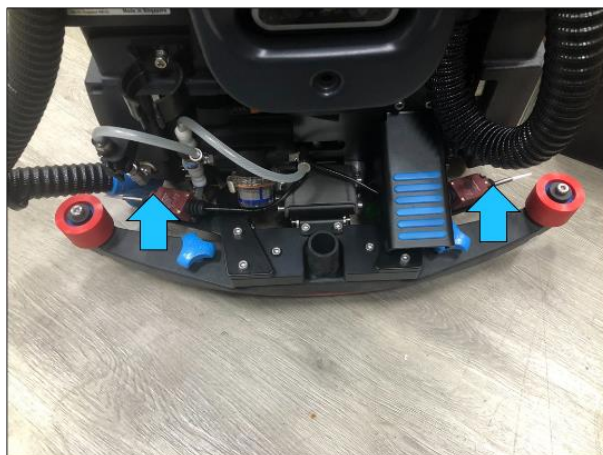


FIGURE 2-12



FIGURE 2-13

REPLISSAGE DU RÉSERVOIR D'EAU PROPRE

Si le niveau d'eau est insuffisant, amenez le robot près d'une source d'eau pour remplir le réservoir d'eau propre.

NOTE: Le tuyau et la pince de serrage ne sont pas inclus.

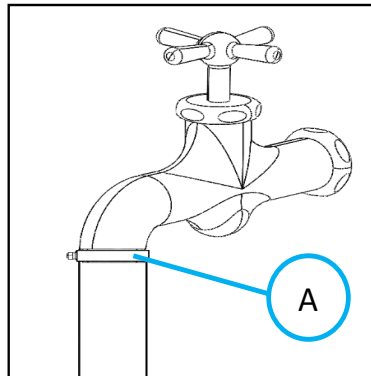


FIGURE 2-14

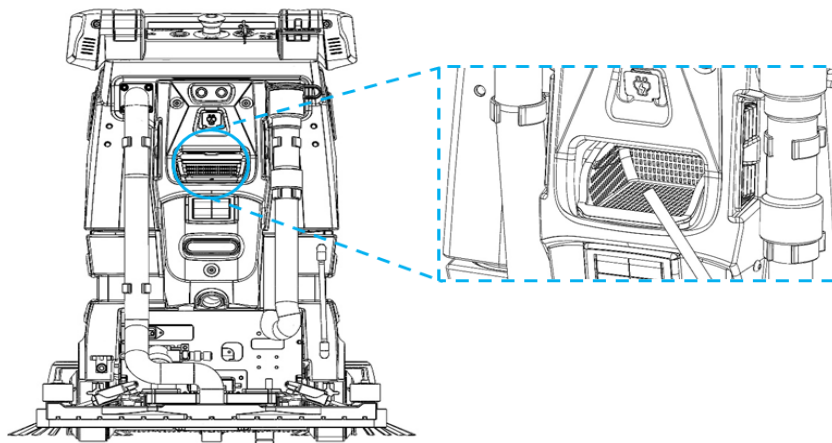


FIGURE 2-15

Suivez ces étapes pour remplir le réservoir d'eau propre :

1. Préparez un tuyau pour l'eau propre.
2. Fixez l'entrée du tuyau à un robinet en poussant son extrémité en caoutchouc sur le robinet et en serrant la pince de serrage (A) (Fig.2-14).
3. Insérez l'autre extrémité du tuyau d'eau propre dans le filtre du bac de remplissage (12). Poussez une longueur significative du tube dans l'entrée pour l'empêcher de tomber pendant le remplissage (Fig 2-15).
4. Ouvrez le robinet d'eau et remplissez jusqu'à un niveau suffisant indiqué sur le tube de niveau d'eau ou sur l'écran tactile (18).
5. Une fois le remplissage terminé, fermez le robinet et retirez le tuyau d'eau de l'entrée.
6. Alternativement, préparez une solution de nettoyage et versez-la dans l'entrée d'eau propre.

NOTE: Ne remplissez pas le réservoir d'eau propre avec plus de 21 litres (5,5 gallons US) d'eau ou de solutions autorisées.



ATTENTION !

- Ne pas ajouter de liquide inflammable, d'alcool, de D Limonene, de nettoyant QAC, de nettoyant pour pin, de phénols, d'eau de Javel, d'acides (pH < 5), de nettoyant pour four ou grill (pH > 12).
- Ne pas dépasser la concentration recommandée des nettoyants autorisés comme spécifié dans leurs instructions.

VÉRIFICATION DU NIVEAU D'EAU

Écran tactile :

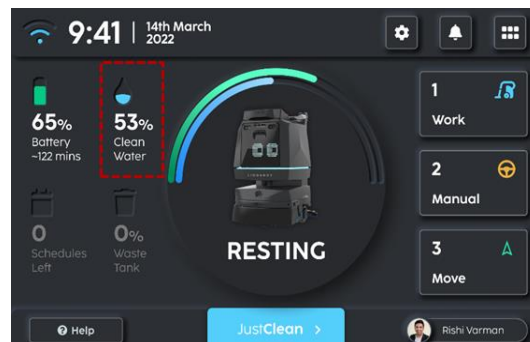


FIGURE 2-16

1. Vérifiez le niveau d'eau propre (Fig. 2-16) sur l'écran tactile attaché au R3 SCRUB PRO.
2. Videz le réservoir d'eaux usées de toute eau avant utilisation (voir 'VIDANGE DU RÉSERVOIR D'EAUX USÉES').

Physique :



FIGURE 2-17

1. Vérifiez le niveau d'eau propre (Fig. 2-17) sur le tube de niveau d'eau fixé à l'arrière du R3 SCRUB PRO.

NOTE: Le niveau d'eau dans le tube représente le niveau d'eau dans le réservoir.

CONFIGURATION DE L'ÉCRAN TACTILE DU R3 SCRUB PRO

La section suivante décrit la procédure de configuration en utilisant l'écran LCD du R3 SCRUB PRO. L'écran LCD utilise l'application LionsTouch.

L'application LionsTouch est utilisée pour communiquer et interagir avec le R3 SCRUB PRO. Chaque utilisateur du R3 SCRUB PRO se voit attribuer un identifiant utilisateur et un mot de passe uniques pour l'utilisation de l'application.

L'utilisateur doit être connecté pour pouvoir interfacer avec un R3 SCRUB PRO.

Cette section fournit un aperçu des principales fonctions fournies par l'interface utilisateur de l'écran tactile, accessibles via la page d'accueil, le menu Home et JustClean™, et la page manuelle de l'application. Plus de détails sur l'utilisation du R3 SCRUB PRO avec les commandes d'application disponibles peuvent être trouvés dans 'OPERATION DU R3 SCRUB PRO'.



FIGURE 3-1(Home page)

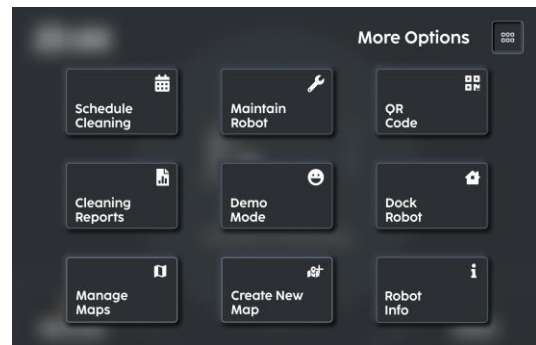


FIGURE 3-2 (Home Menu)

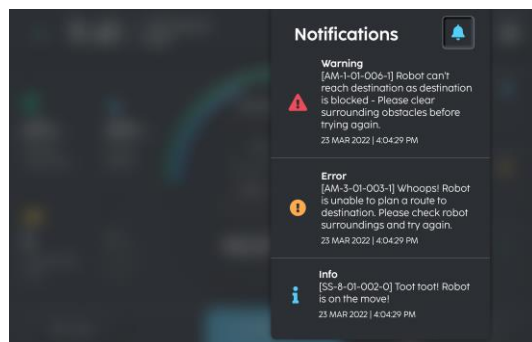


FIGURE 3-3 (Notifications)

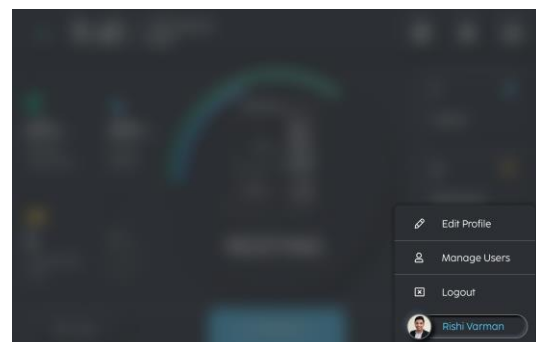


FIGURE 3-4 (User Profile)

CONFIGURATION INITIALE

La section suivante décrit la procédure de configuration en utilisant l'écran LCD du R3 SCRUB PRO.

1. Allumez le R3 SCRUB PRO et notez l'écran 'CHARGEMENT VIDÉO' sur le LCD (Fig. 3-5).
2. Faites défiler et sélectionnez votre langue (Fig. 3-6).
3. Lisez et acceptez les Termes d'Utilisation et la Politique de Confidentialité (Fig. 3-7).
4. Entrez le nom de votre compte (Fig. 3-8).
5. Saisissez votre mot de passe (Fig. 3-9).
6. Confirmez votre mot de passe (Fig. 3-10).
7. Attendez que votre compte soit configuré (Fig. 3-11).
8. Lisez et reconnaissez les instructions d'utilisation (Fig. 3-12).
9. Vous pouvez choisir de créer une carte ou de passer directement à l'écran d'accueil (Fig. 3-13 & 3-14).

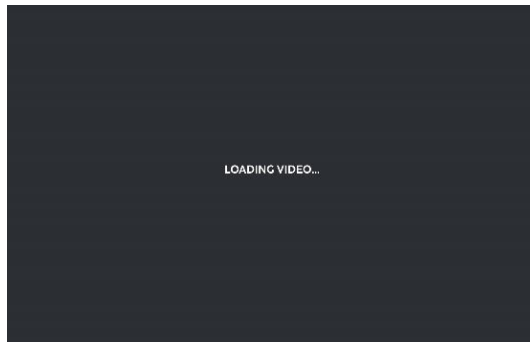


FIGURE 3-5

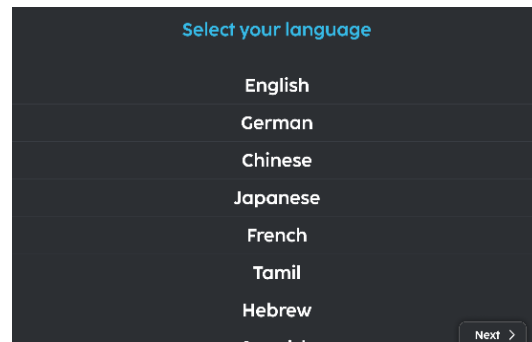


FIGURE 3-6

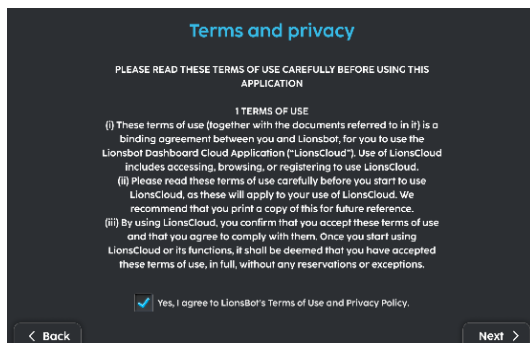


FIGURE 3-7

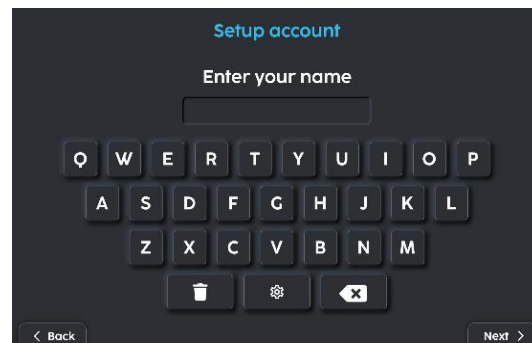


FIGURE 3-8

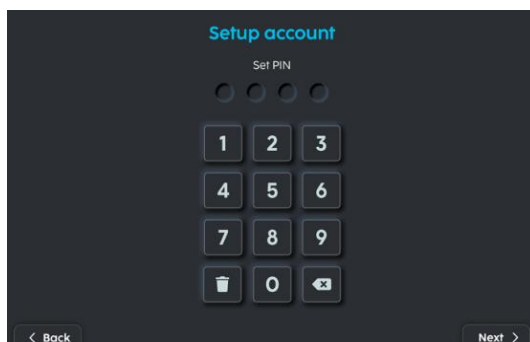


FIGURE 3-9

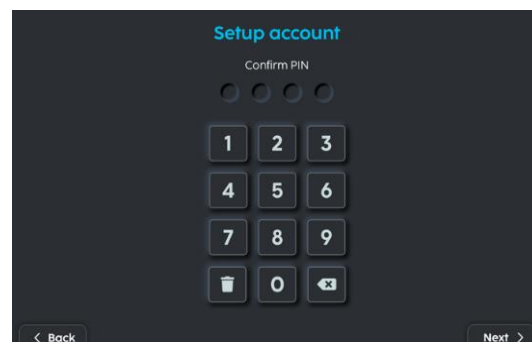


FIGURE 3-10

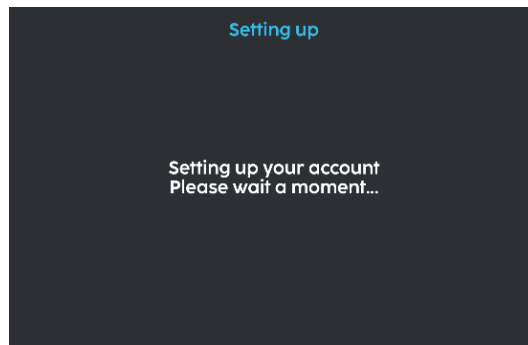


FIGURE 3-11



FIGURE 3-12

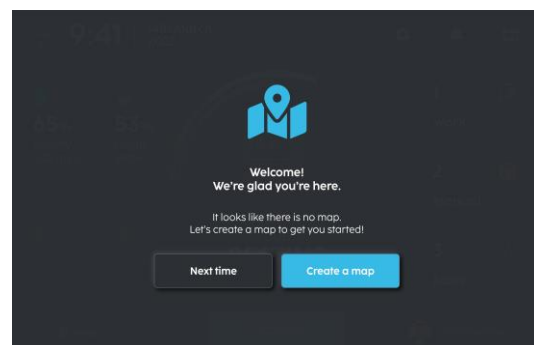


FIGURE 3-13



FIGURE 3-14

CONNEXION AVEC UN COMPTE LOCAL (RECOMMANDÉ)

La section suivante décrit la procédure de compte local en utilisant l'écran LCD du R3 SCRUB PRO après la configuration initiale.

1. Sélectionnez le compte local pour la connexion (Fig. 3-15).
2. Entrez votre code PIN. (Fig. 3-16).
3. Si le code PIN est incorrect, essayez de nouveau (Fig. 3-17).
4. Visualisez la page 'ACCUEIL'.

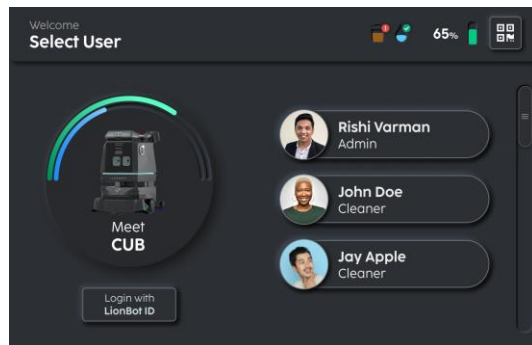


FIGURE 3-15

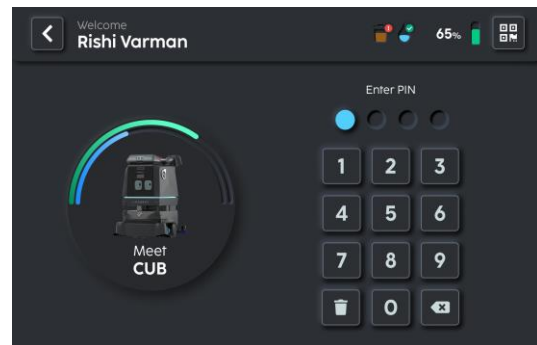


FIGURE 3-16

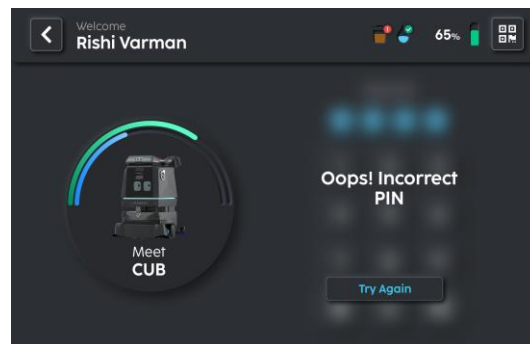


FIGURE 3-17

CONNEXION AVEC L'IDENTIFIANT LIONSBOT (OPTIONNEL)

La section suivante décrit la procédure de connexion avec l'identifiant LionsBot en utilisant l'écran LCD du R3 SCRUB PRO.

5. Tapez sur le bouton 'CONNEXION AVEC L'IDENTIFIANT LIONSBOT' en bas de l'écran (Fig. 3-18).
6. Entrez votre nom d'utilisateur et mot de passe.
7. Visualisez la page 'ACCUEIL'.

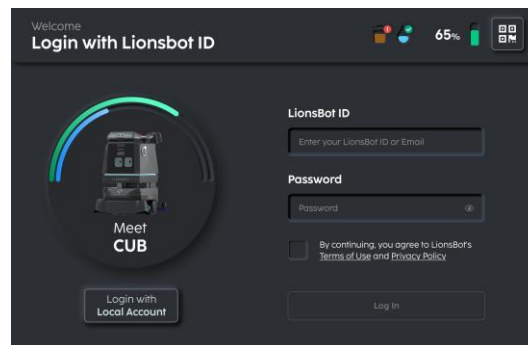


FIGURE 3-18

CONNEXION AVEC L'APPLICATION LIONSCLEAN (OPTIONNEL)

La section suivante décrit la procédure de connexion avec l'application LionsClean V2 en utilisant l'écran LCD du R3 SCRUB PRO. Vous pouvez télécharger l'application en recherchant LionsClean V2 sur l'App Store

(<https://apps.apple.com/ae/app/lionsclean-v2/id1623238891>) ou sur le Play Store

(<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.lionsclean.v2>).

1. Tapez sur le bouton 'QR' en haut à droite de l'écran (Fig. 3-19).
2. Scannez le code QR sur l'écran LCD à travers l'application (Fig. 3-20).
3. Entrez l'OTP dans l'application LionsClean (Fig 3-21).

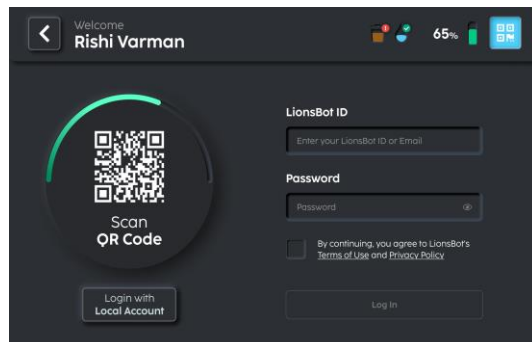


FIGURE 3-19

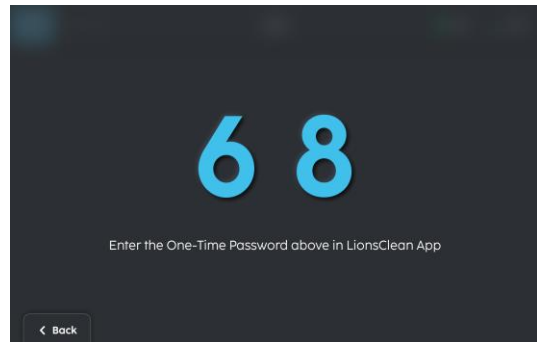


FIGURE 3-20

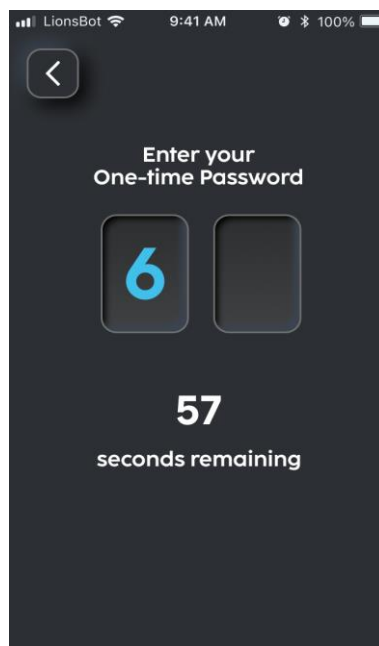


FIGURE 3-21

GESTION DES COMPTES UTILISATEURS

Cette section fournit des instructions pour ajouter/supprimer des utilisateurs.

1. Dans le menu Utilisateur, sélectionnez 'GESTION DES UTILISATEURS'.
2. Sur l'écran 'GESTION DES UTILISATEURS', sélectionnez 'AJOUTER UN UTILISATEUR' (Fig. 3-22, Fig. 3-23).
3. Entrez le nom et le rôle de l'utilisateur (Fig. 3-24).
4. Attribuez un code PIN à 4 chiffres à l'utilisateur (Fig. 3-25).
5. Réentrez le code PIN à 4 chiffres.
6. Confirmez l'utilisateur (Fig. 3-26).
7. La configuration du compte utilisateur est terminée (Fig. 3-27).



FIGURE 3-22

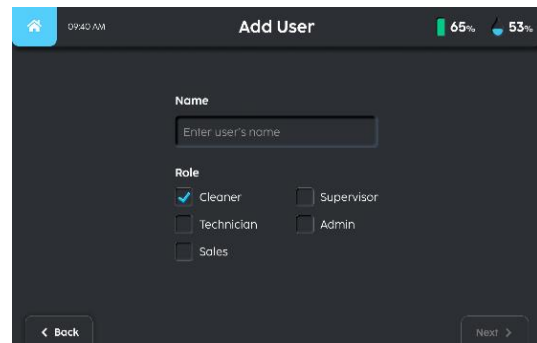


FIGURE 3-23

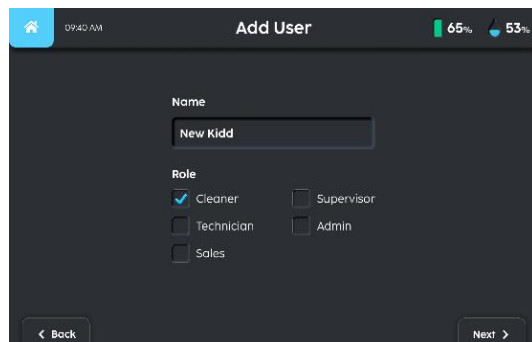


FIGURE 3-24

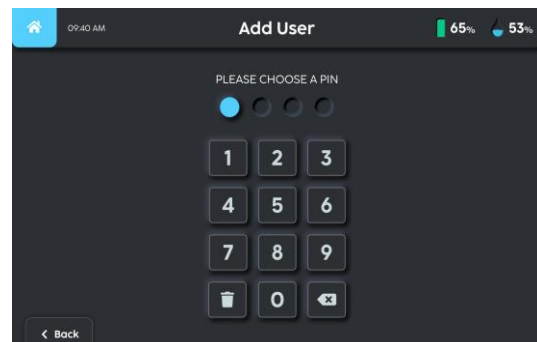


FIGURE 3-25

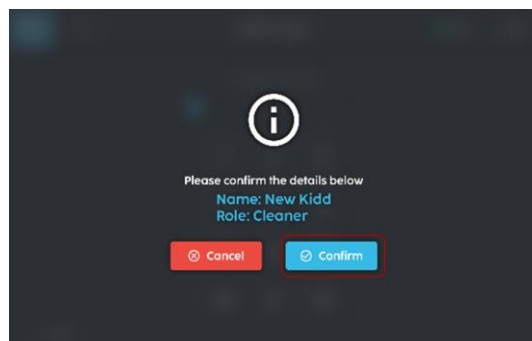


FIGURE 3-26

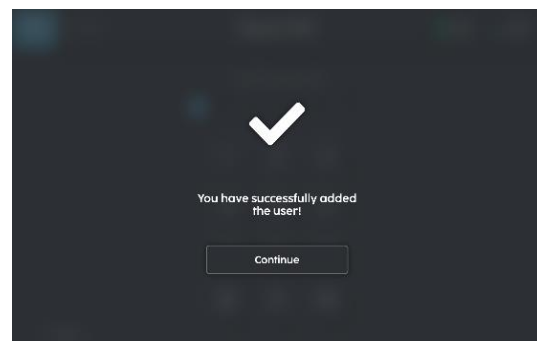


FIGURE 3-27

Pour supprimer un profil utilisateur

1. Sélectionnez le profil utilisateur.
2. Sélectionnez 'Supprimer l'utilisateur' (Fig 3-28).
3. Sélectionnez 'Supprimer' (Fig 3-29).
4. L'utilisateur a été supprimé avec succès (Fig. 3-30).

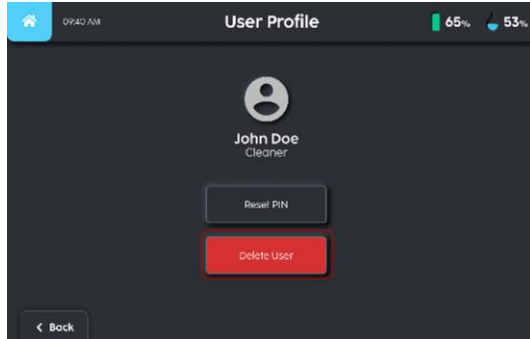


FIGURE 3-28

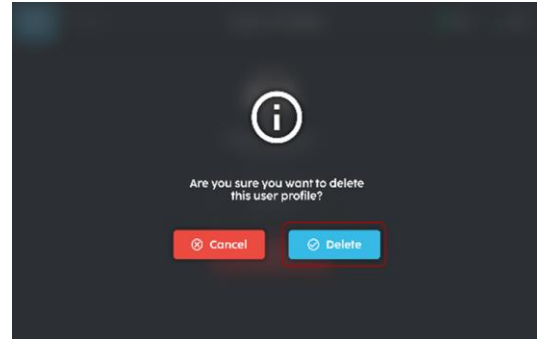


FIGURE 3-29

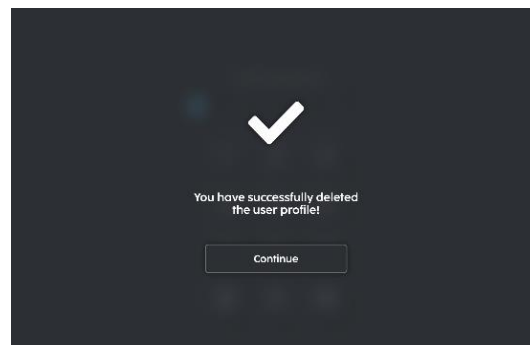


FIGURE 3-30

GESTION DES CARTES

La section suivante instruit l'utilisateur sur la manière d'ajouter, de modifier ou de supprimer l'environnement cartographié dans lequel le R3 SCRUB PRO fonctionne.

AJOUTER/CRÉER UNE NOUVELLE CARTE

1. Sur la page 'Plus d'Options', sélectionnez 'Gérer les Cartes' (Fig. 4-1).
2. Sélectionnez 'Créer une Nouvelle Carte' (Fig. 4-2).
3. Entrez un 'Nom de Carte' et le 'Niveau' de la carte, puis cliquez sur 'Commencer' (Fig. 4-3).
4. Déplacez le robot lentement (Fig. 4). Si le mouvement est rapide, le robot demandera à l'opérateur de ralentir (Fig. 4-5).
5. Une fois la cartographie terminée, cliquez sur 'Sauvegarder la Carte'.
6. La carte est sauvegardée avec succès (Fig. 4-6).

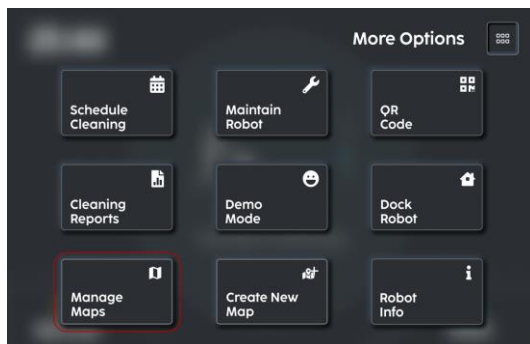


FIGURE 4-1

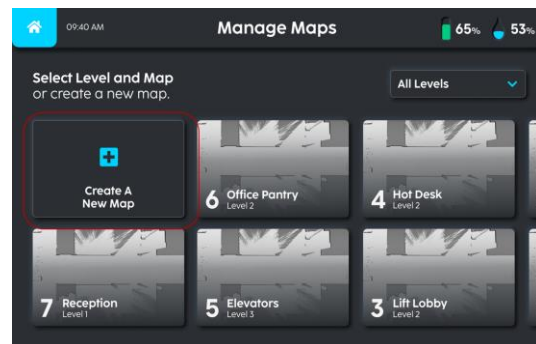


FIGURE 4-2

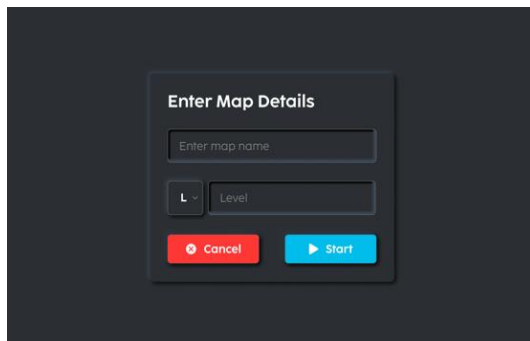


FIGURE 4-3

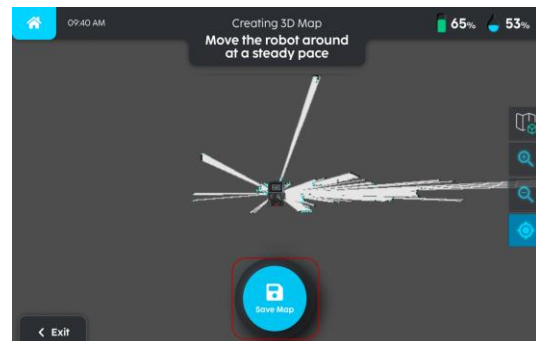


FIGURE 4-4



FIGURE 4-5

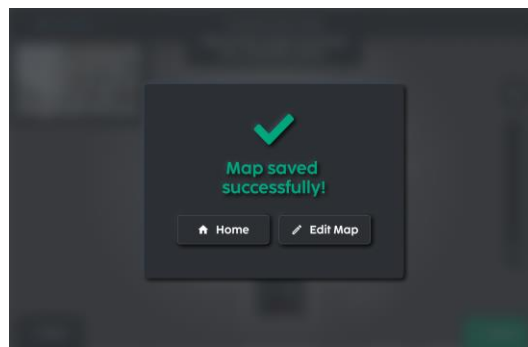


FIGURE 4-6

SUPPRIMER UNE CARTE

1. Sélectionnez la carte à supprimer (Fig. 4-7).
2. Sélectionnez supprimer la carte (Fig. 4-8).

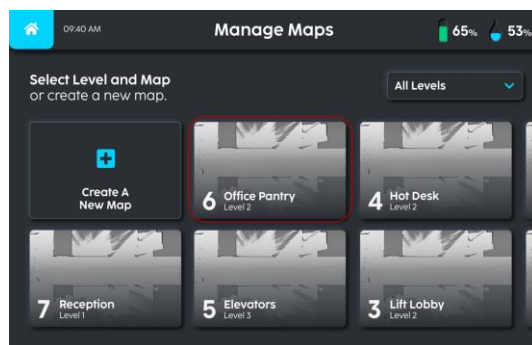


FIGURE 4-7

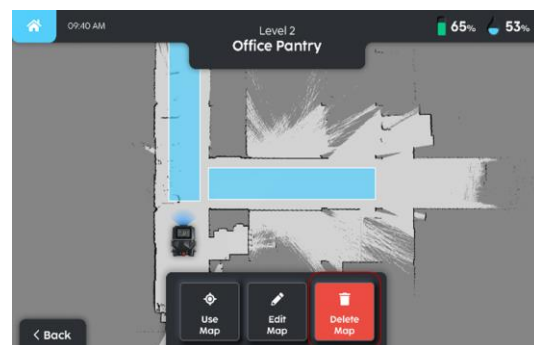


FIGURE 4-8

ÉDITEUR DE CARTE

L'éditeur de carte permet à l'opérateur d'ajouter des zones de nettoyage, des zones restreintes, de retoucher les caractéristiques de la carte, d'ajouter des emplacements, de créer des sections et d'ajouter des points d'accueil et de stationnement.

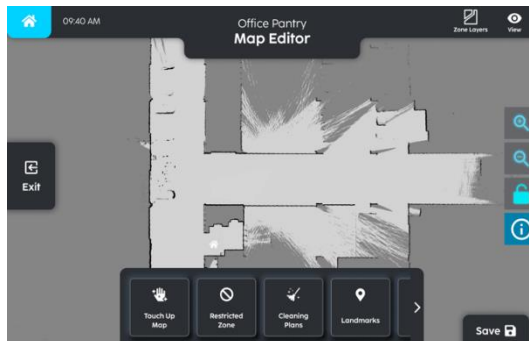


FIGURE 4-9

Pour plus d'informations sur l'édition de cartes, contactez l'équipe de service des robots LionsBot.

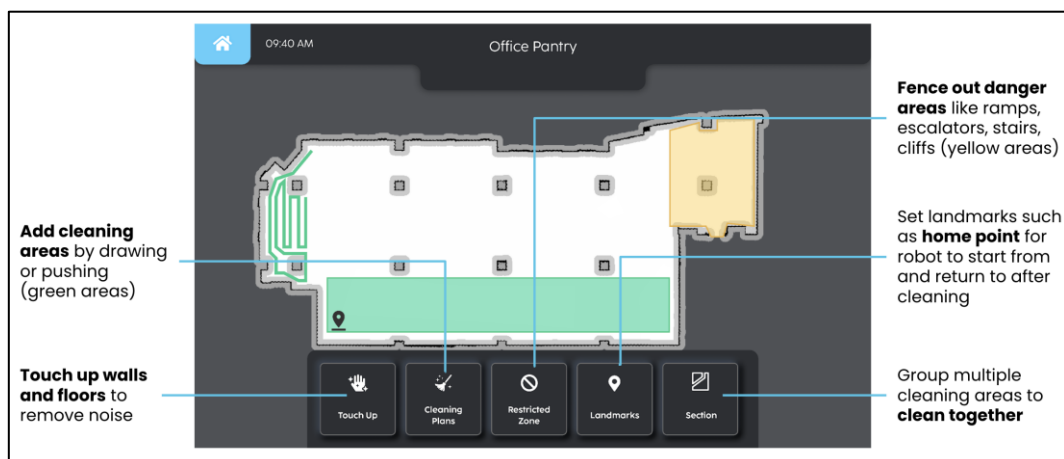


FIGURE 4-10

La Fig. 4-10 décrit les 5 fonctions clés au sein de l'éditeur de carte.

1. Retoucher la Carte (Fig. 4-11)

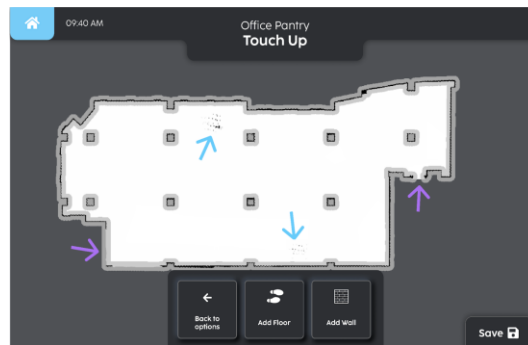


FIGURE 4-11

- a. **Ajouter un Sol:** Il pourrait y avoir des taches noires sur des zones de la carte qui ne sont pas présentes dans l'environnement réel. En dessinant un sol par-dessus, cela peindra ces zones en blanc et indiquera au robot qu'il n'y a pas d'obstacles là.
 - b. **Ajouter des Murs:** Les murs peuvent ne pas être correctement alignés ou présenter des lacunes lors de la cartographie (par exemple, si le mur est en verre). Dessiner les murs aidera le robot à mieux comprendre les limites du monde réel.
2. Créer des Plans de Nettoyage (Fig. 4-12)



FIGURE 4-12

- a. **Itinéraire:** Ceci est utilisé pour nettoyer des endroits étroits et irréguliers (par exemple, un couloir). Le robot nettoiera sur l'itinéraire spécifié.
- b. **Zone:** Ceci est utilisé pour nettoyer de grandes zones ouvertes (par exemple, le hall, les salles). En dessinant un périmètre, le robot nettoiera tout à l'intérieur.
- c. **4 façons de créer un itinéraire ou une zone.**



FIGURE 4-13

- i. **Pousser le robot - enseigner & répéter :** L'utilisateur pousse le robot dans l'environnement réel pour créer la zone.

- ii. Point : Cliquer sur la carte et les lignes joindront les points individuels pour former la zone.
- iii. Dessiner : Dessin libre qui est bon pour les zones irrégulières (par exemple, les murs courbes).
- iv. Glisser : Cela est similaire à "Point" mais plus précis. L'utilisateur fait glisser la carte pour positionner le réticule sur le point souhaité. Bon pour les utilisateurs avec de gros doigts.

3. Créer des Zones Restreintes

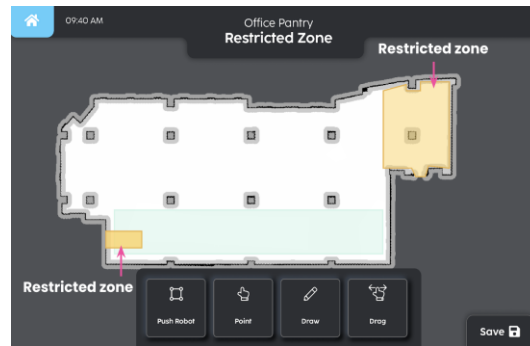


FIGURE 4-14

- a. Il est important de créer des zones restreintes pour la sécurité !
- b. Vous pouvez uniquement créer des zones restreintes (sans itinéraire) et elles peuvent être créées de la même manière que les zones de nettoyage.
- c. Exemples de zones de danger à marquer comme restreintes (liste non exhaustive) :
 - i. Pente
 - ii. Escaliers / escalator / trottoir roulant
 - iii. Falaise / Ledge / Drain
 - iv. Portes / murs en verre / rideaux en plastique
 - v. Câbles lâches / goulottes de câbles
 - vi. Sols tactiles / irréguliers
 - vii. Tapis
 - viii. Obstacles de faible hauteur < 10 cm
 - ix. Objets en surplomb / structures saillantes
- d. Les zones restreintes peuvent se trouver à l'extérieur des zones de nettoyage, à l'intérieur ou les intersecter. Les robots ne seront pas autorisés à y aller de manière autonome.



ATTENTION !

Il est important de créer des zones restreintes pour assurer le fonctionnement sûr du robot.

4. Définir des Points de Repère

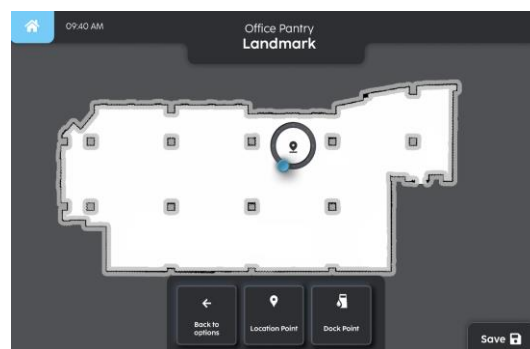


FIGURE 4-15

- a. Cela sert à marquer des points importants sur la carte. Ils peuvent être utilisés pour :
 - i. Localiser le robot si celui-ci est perdu
 - ii. Le robot pour retourner à la base après le travail de nettoyage
 - iii. Commander le robot pour se déplacer d'un endroit à un autre
 - iv. Stations d'accueil
 - b. Placez un point de repère en 2 étapes :
 - i. Cliquez sur le point sur la carte
 - ii. Définissez la direction du robot lorsqu'il est à ce point.
5. **Créer des Sections de Nettoyage**

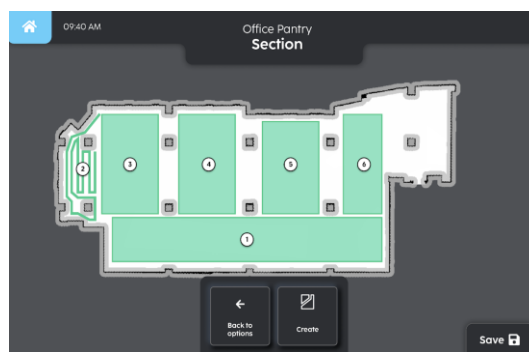


FIGURE 4-16

- a. Lorsque vous créez une Section, vous cliquez et enchaînez plusieurs itinéraires/zones de nettoyage ensemble et le robot les nettoiera l'un après l'autre dans l'ordre que vous avez cliqué.
- b. Une carte peut avoir plusieurs Sections afin que les utilisateurs puissent exécuter différents travaux de nettoyage en fonction de l'heure du jour/de la semaine.

UTILISER LE ROBOT

La fonction 'TRAVAIL' est utilisée pour sélectionner l'emplacement de nettoyage et définir les paramètres de nettoyage pour cet emplacement.

NOTE : Assurez-vous que le robot est localisé avant d'utiliser cette fonction. Pour sélectionner la carte ou localiser le robot, reportez-vous à 'ROBOT LOCALISÉ'.

Depuis la page d'accueil, sélectionnez 'TRAVAIL' (Fig. 5-1).

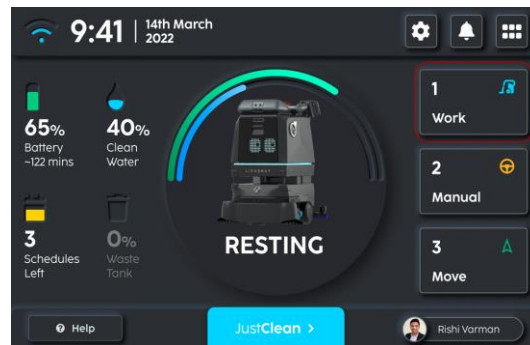


FIGURE 5-1

SI LE ROBOT N'EST PAS LOCALISÉ

1. Définissez la position du robot sur la carte (Fig. 5-2) et sélectionnez 'DÉMARRER' (Fig 5-3).
2. Attendez l'écran 'RECHERCHE DES ALENTOURS' (Fig 5-4).
3. Si la localisation échoue, sélectionnez 'Réessayer' (Fig 5-5).

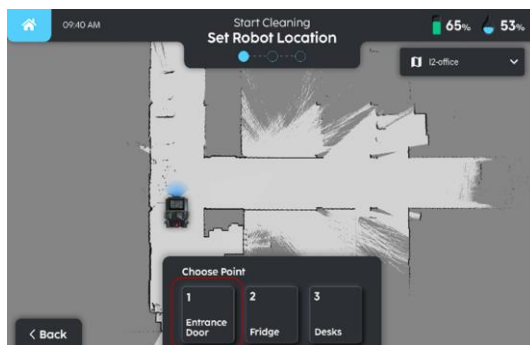


FIGURE 5-2

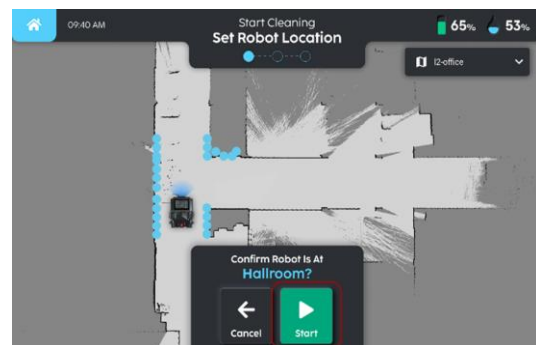


FIGURE 5-3

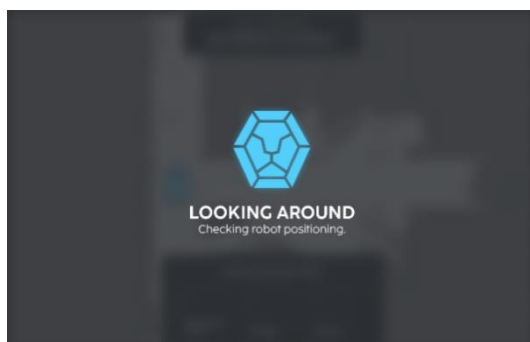


FIGURE 5-4

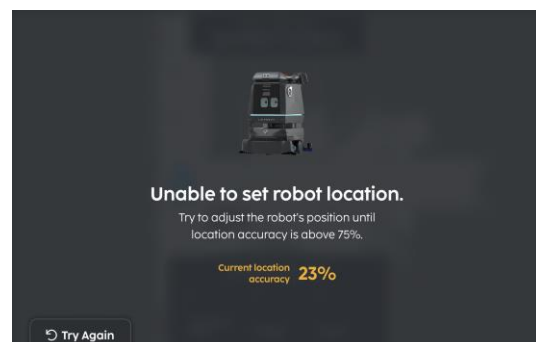


FIGURE 5-5

Si la localisation n'est pas réussie, passez à la section 'LOCALISER LE ROBOT'.

ROBOT LOCALISÉ

1. Sélectionnez la zone de nettoyage et confirmez la zone (Fig 5-6).
2. Avant de confirmer la zone, l'opérateur peut ajuster ses paramètres de nettoyage (Fig 5-7).
3. Abaissez la barre de manipulation pour commencer le nettoyage (Fig 5-8)
4. Le robot commencera l'opération de nettoyage, l'opérateur peut mettre en pause ou arrêter le nettoyage à tout moment (Fig 5-9)
5. Si une interruption se produit pendant le processus, l'écran 'Nettoyage Infructueux' s'affichera (Fig 5-10)
6. Un rapport de nettoyage est généré après le nettoyage d'une zone (Fig 5-11)

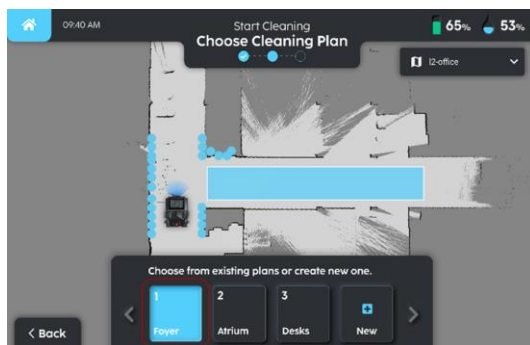


FIGURE 5-6



FIGURE 5-7

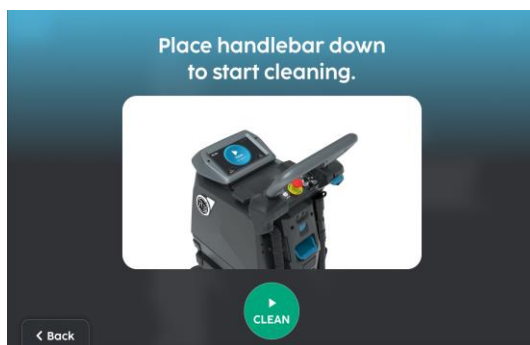


FIGURE 5-8

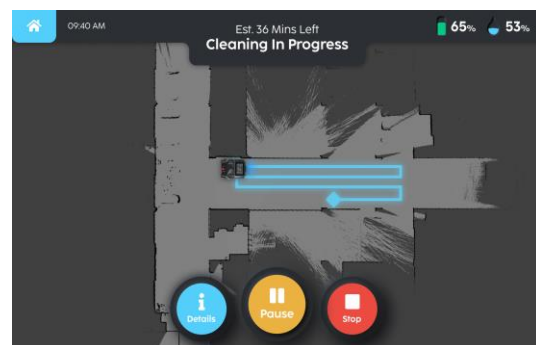


FIGURE 5-9

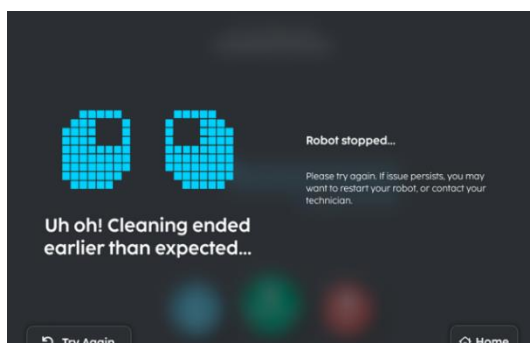


FIGURE 5-10

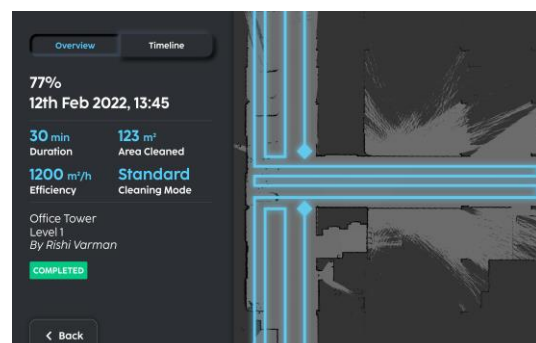


FIGURE 5-11

JustClean™

1. Sur l'écran 'ACCUEIL', sélectionnez 'JustClean™' (Fig. 5-12).
2. Choisissez entre 'MODE PÉRIMÈTRE' ou 'GUIDER & NETTOYER'. (Fig. 5-13).

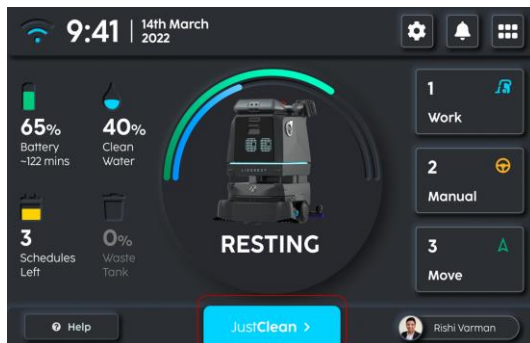


FIGURE 5-12

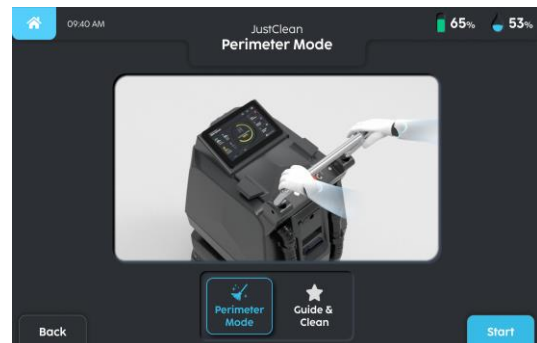


FIGURE 5-13

Mode Périphère

1. Sélectionnez 'PÉRIMÈTRE' et cliquez sur 'DÉMARRER' (Fig. 5-14).
2. Déplacez manuellement le robot le long du périmètre (Fig. 5-15).
3. Une fois le chemin fermé, appuyez sur 'SAUVEGARDER CARTE', et la carte est sauvegardée (Fig. 5-16).
4. L'utilisateur peut ajuster les zones de nettoyage ou modifier les paramètres de nettoyage pour la carte (Fig. 5-17).
5. Abaissez la barre de manipulation puis appuyez sur 'NETTOYER' (Fig. 5-17).
6. Le robot commencera l'opération de nettoyage (Fig. 5-18 & Fig. 5-19).

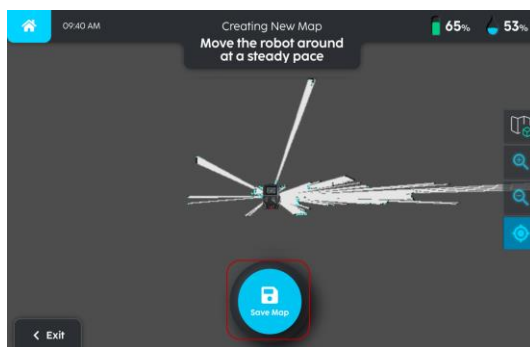


FIGURE 5-14

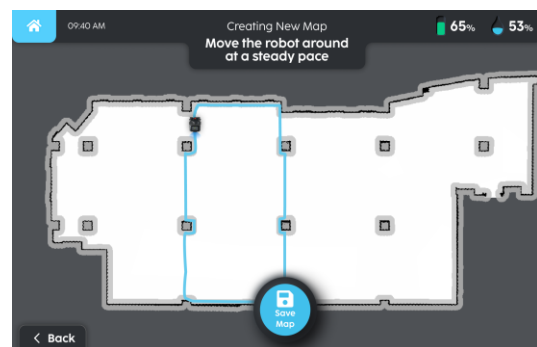


FIGURE 5-15

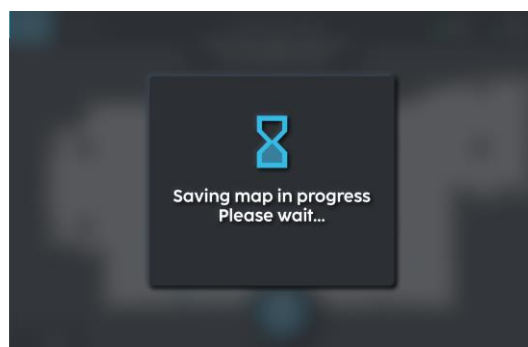


FIGURE 5-16

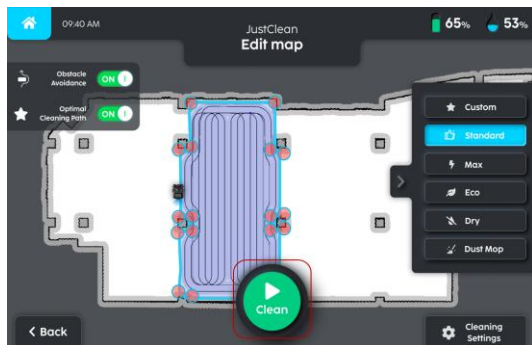


FIGURE 5-17

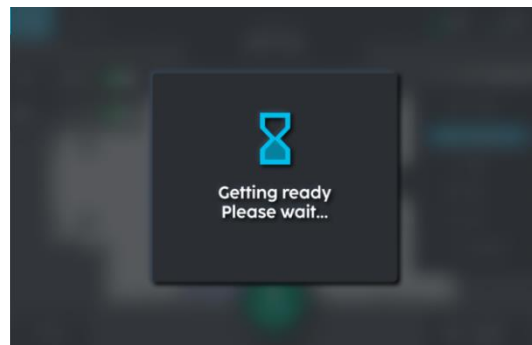


FIGURE 5-18



FIGURE 5-19

Mode Guider et Nettoyer

1. Sélectionnez 'GUIDER & NETTOYER' et cliquez sur 'DÉMARRER' (Fig. 5-20).
2. Déplacez le robot le long du chemin à nettoyer tout en gardant la vitesse du robot constante (Fig. 5-21).
3. Sauvegardez la carte une fois la zone de nettoyage complétée (Fig. 5-22 & 5-23).
4. Sélectionnez les paramètres de nettoyage et appuyez sur 'DÉMARRER NETTOYAGE' (Fig. 5-24).
5. Vérifiez si la barre de manipulation est abaissée. Si ce n'est pas le cas, placez la barre de manipulation en position basse.
6. Le robot commence à nettoyer le chemin qui a été défini à l'étape 2 (Fig. 5-25).

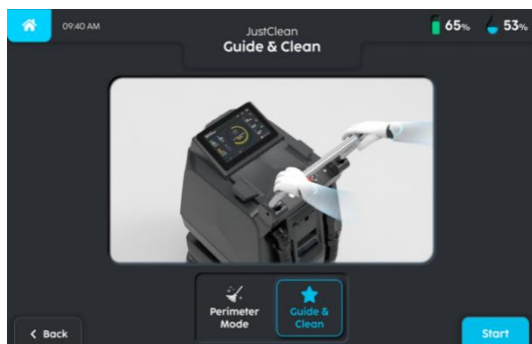


FIGURE 5-20

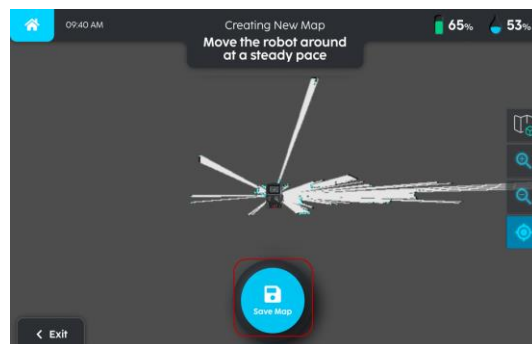


FIGURE 5-21



FIGURE 5-22

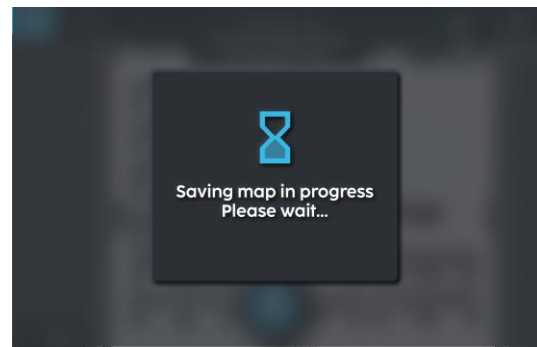


FIGURE 5-23

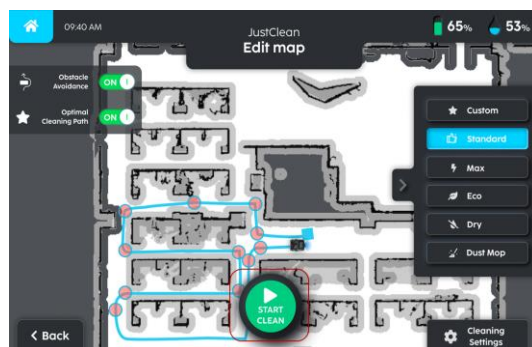


FIGURE 5-24



FIGURE 5-25

Rapport de Nettoyage

Un rapport de nettoyage est généré une fois le nettoyage terminé (Fig. 5-26).
Allez à la section RAPPORTS pour plus d'informations.

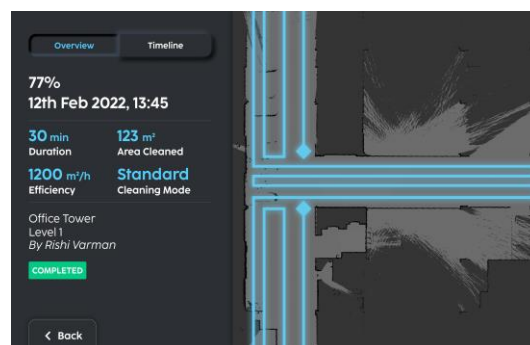


FIGURE 5-26

NETTOYAGE MANUEL



ATTENTION !

Sur les rampes ou les pentes, évitez les arrêts soudains. Évitez les virages brusques et nets.

Utilisez une vitesse faible en descendant les rampes.

La section suivante instruit l'utilisateur sur la manière de nettoyer manuellement avec le R3 SCRUB PRO.

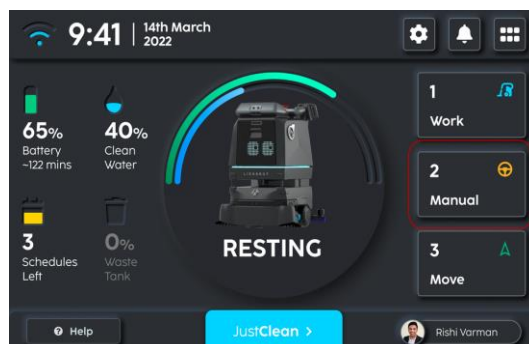


FIGURE 5-27

1. Sur l'écran d'accueil, sélectionnez le bouton 'NETTOYAGE MANUEL' (Fig. 5-27) et relevez la barre de manipulation (16).
2. Sélectionnez les préréglages de nettoyage : 'Personnalisé', 'Standard', 'Max', 'Éco', 'Sec', 'Balai à poussière' et 'Paramètres de nettoyage'.
3. Pour 'Personnalisé', les curseurs (Fig. 5-28) contrôlent la Pression de la brosse, la Vitesse de la brosse, l'Aspiration, la Pression de la raclette, l'Intervalle de pulvérisation, la Vitesse de la brosse latérale, et la Pression de la brosse latérale. Sélectionnez vos paramètres personnalisés et sauvegardez.
4. Après avoir sélectionné vos paramètres, sélectionnez le bouton 'COMMENCER LE NETTOYAGE' pour commencer à nettoyer (Fig. 5-29).

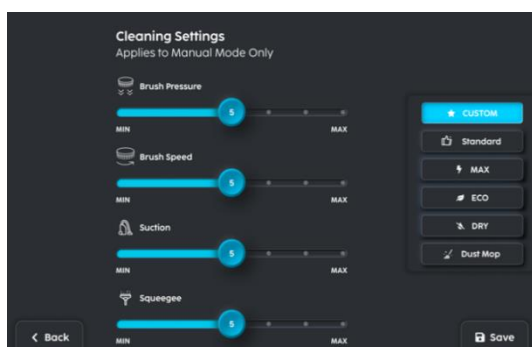


FIGURE 5-28

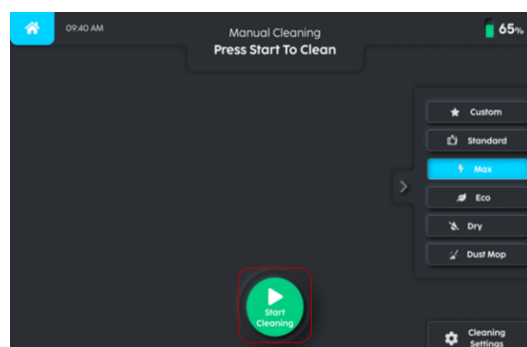


FIGURE 5-29

NOTE: Lorsque l'écran tactile indique que la batterie du robot est en dessous de 5 %, l'opérateur doit arrêter le nettoyage et charger le robot.

PARAMÈTRES

Cette section instruit l'utilisateur sur la modification des paramètres sur l'écran LCD. La page Paramètres permet à l'utilisateur de modifier les paramètres généraux, la langue, le réseau et de réinitialiser le robot.

1. Sur la page des paramètres généraux, l'utilisateur peut ajuster la luminosité de l'écran, le volume sonore et les paramètres de délai d'expiration de l'écran (Fig 6-1).
2. L'utilisateur peut changer la langue en cliquant sur l'onglet langue et en défilant dans la fenêtre des langues (Fig 6-2).
3. L'utilisateur peut changer le réseau d'exploitation en sélectionnant le bouton 'Configurer' (Fig 6-3).
4. Sélectionnez le réseau à configurer ou à connecter (Fig 6-4).

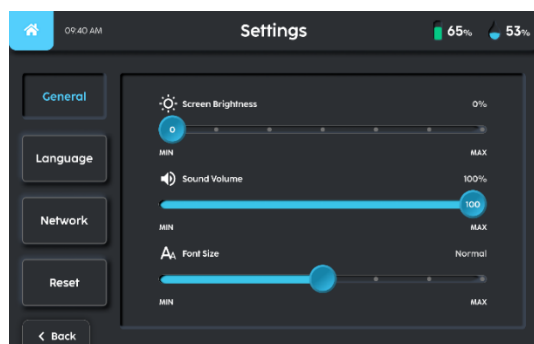


FIGURE 6-1

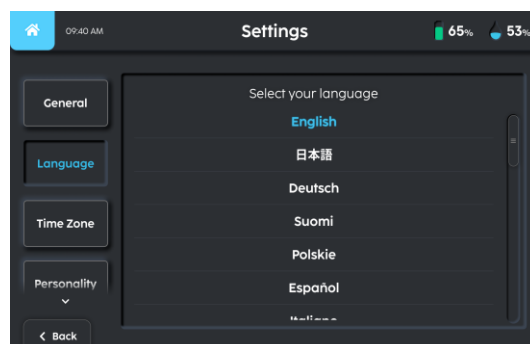


FIGURE 6-2

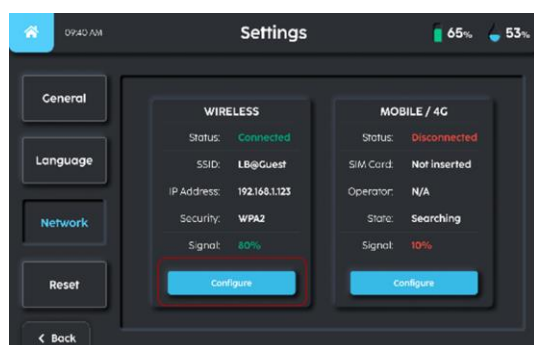


FIGURE 6-3

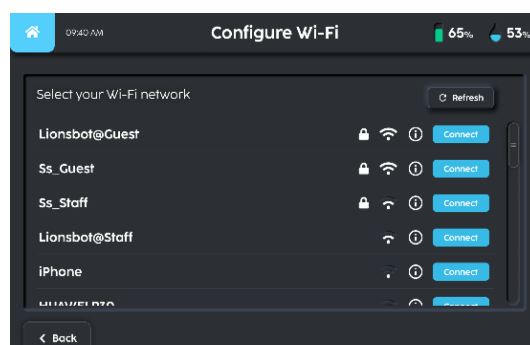


FIGURE 6-4

WIFI

1. Entrez le mot de passe du réseau (Fig 6-5).
2. Si la connexion est réussie (Fig 6-6), le changement de réseau est réussi.
3. Si l'écran indique un échec de connexion (Fig 6-7), vérifiez votre configuration et paramètres réseau et essayez de nouveau. Sinon, contactez votre administrateur réseau.

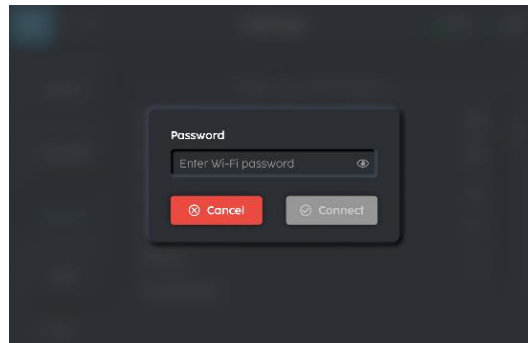


FIGURE 6-5

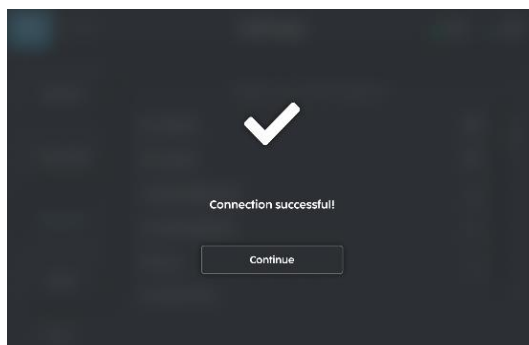


FIGURE 6-6

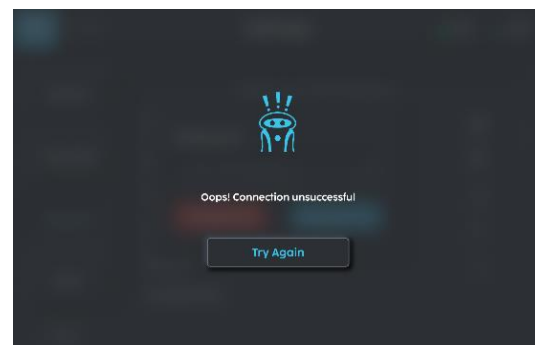


FIGURE 6-7

MOBILE/4G

1. L'opérateur peut configurer les paramètres mobiles/4G (Fig 6-8).
2. Un message indiquant "Configuration enregistrée avec succès" s'affichera (Fig. 6-9).

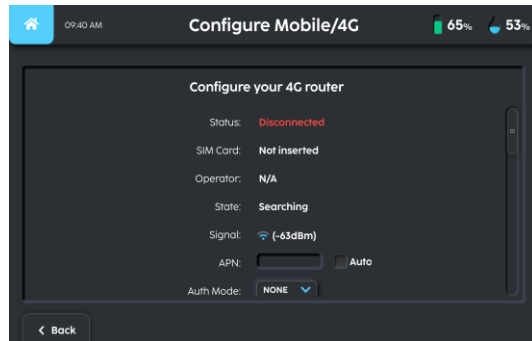


FIGURE 6-8

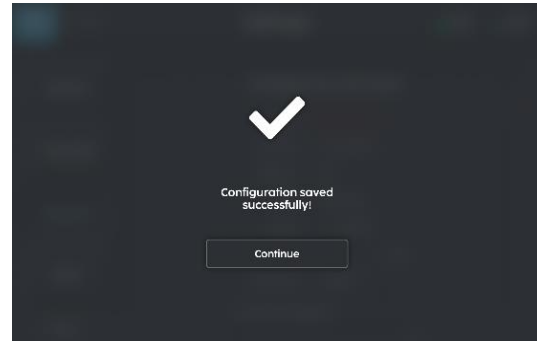


FIGURE 6-9

RÉINITIALISER LE ROBOT

1. Sélectionnez 'Réinitialiser' (Fig.6-10).
2. Entrez le PIN (Fig.6-11).
3. Si le PIN entré est incorrect, sélectionnez 'Réessayer' (Fig.6-12).
4. Sélectionnez 'Réinitialiser' (Fig. 6-13).

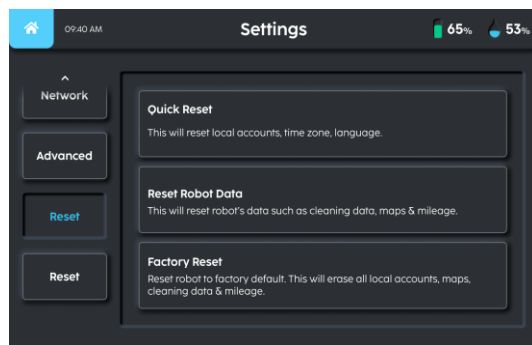


FIGURE 6-10

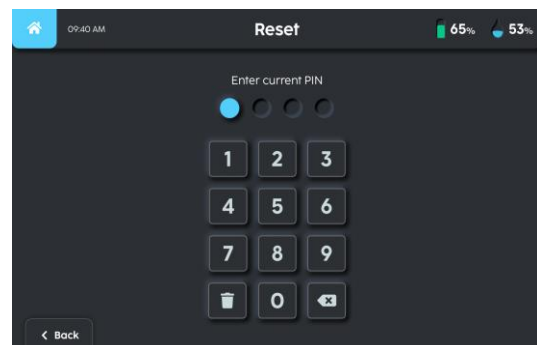


FIGURE 6-11

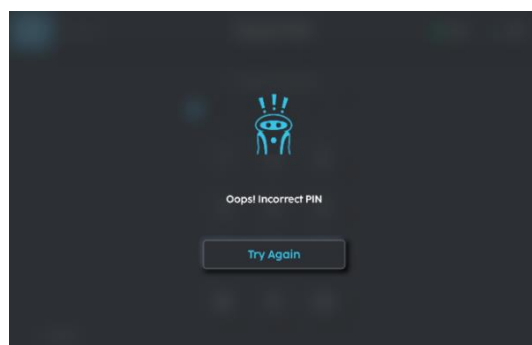


FIGURE 6-12

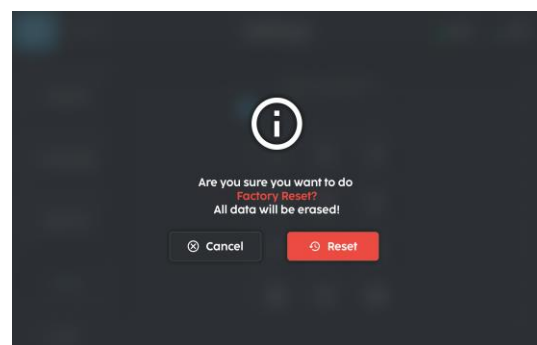


FIGURE 6-13

RAPPORTS

La section suivante instruit l'utilisateur sur la manière d'accéder aux rapports :

1. Depuis la page d'accueil, cliquez sur l'icône des options supplémentaires (Fig. 6-14).
2. Sélectionnez les 'Rapports de Nettoyage', et cliquez sur l'onglet 'Rapports' (Fig. 6-15).
3. Sélectionnez la date du rapport de nettoyage que vous souhaitez vérifier (les croix marquent les jours avec des rapports de nettoyage).
4. Sélectionnez le rapport de nettoyage qui vous intéresse. Un aperçu de l'opération de nettoyage sera affiché dans l'onglet 'Aperçu' (Fig. 6-16).
5. Sélectionnez l'onglet 'Chronologie' pour plus de détails (Fig. 6-17).

Un rapport de nettoyage est généré après chaque opération de nettoyage. Les données de base d'un rapport de nettoyage montrent l'heure, la zone cartographiée, la zone de nettoyage couverte et les obstacles détectés.

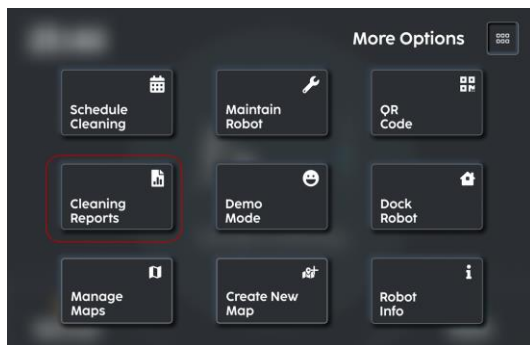


FIGURE 6-14

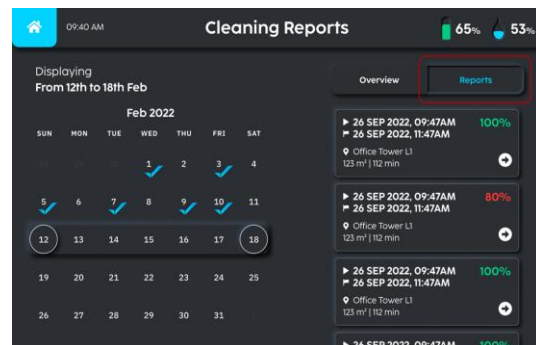


FIGURE 6-15

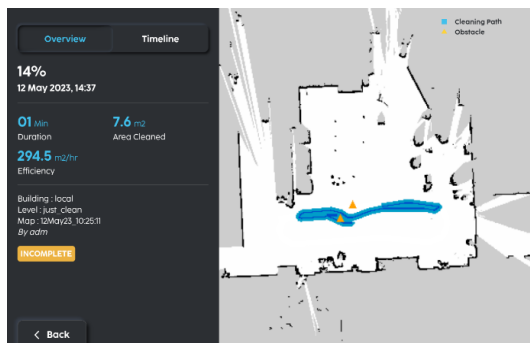


FIGURE 6-16

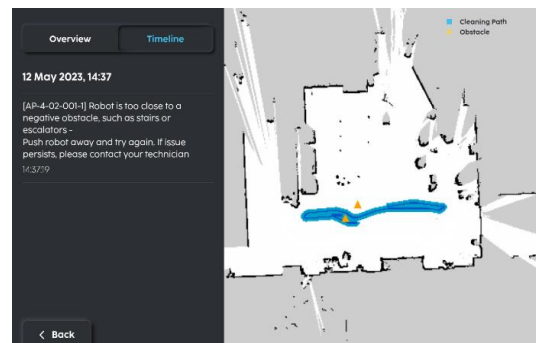


FIGURE 6-17

APPLICATION R3 SCRUB PRO ET CONFIGURATION INITIALE

L'application LionsClean est utilisée pour communiquer et travailler avec le robot. Chaque utilisateur de LionsClean se voit attribuer un identifiant utilisateur et un mot de passe uniques pour l'utilisation de l'application. L'utilisateur doit être connecté pour pouvoir interagir avec un robot LionsBot.

Cette section fournit un aperçu des principales fonctions fournies par l'application, accessibles via la page d'informations de l'utilisateur, la page du robot et de l'établissement, et la page des commandes de l'application. Plus de détails sur l'utilisation du R3 VAC avec les commandes d'application disponibles peuvent être trouvés dans 'FONCTIONNEMENT DU R3 SCRUB PRO'.

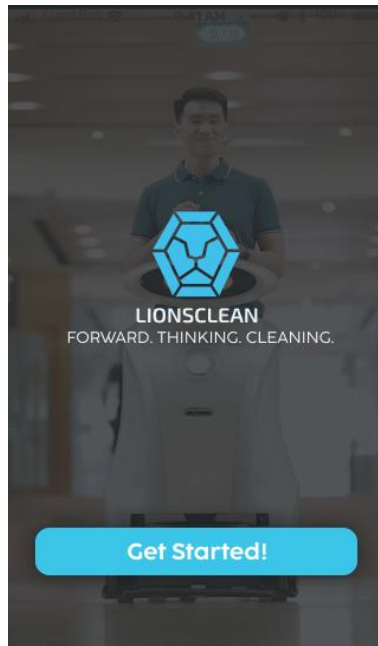


FIGURE 7-1 (Welcome Page)

CONFIGURATION D'UN NOUVEL UTILISATEUR

Chaque utilisateur de robot se voit attribuer un LionsBot ID et un mot de passe uniques pour l'utilisation de l'application. Un nouvel utilisateur qui se connecte pour la première fois devra mettre à jour son mot de passe.

1. Sur la page de connexion, entrez l'ID et le mot de passe fournis (Fig. 7-2).
2. Vérifiez que le pays correct est sélectionné (Fig. 7-3) avant de cliquer sur le bouton 'Se connecter'.
3. Cliquez sur 'Continuer' sur la page de mise à jour du mot de passe (Fig. 7-5).
4. Entrez un nouveau mot de passe (Fig. 7-6). Le nouveau mot de passe doit répondre aux exigences minimales pour continuer (Fig. 7-7).
5. Confirmez le nouveau mot de passe (Fig. 7-8).
6. Cliquez sur le bouton 'Mettre à jour' pour actualiser le mot de passe (Fig. 7-9).
7. **NOTE:** Saisir un mauvais ID, mot de passe ou pays entraînera une connexion infructueuse, cliquez sur 'réessayer' pour revenir à la page de connexion (Fig. 7-4).

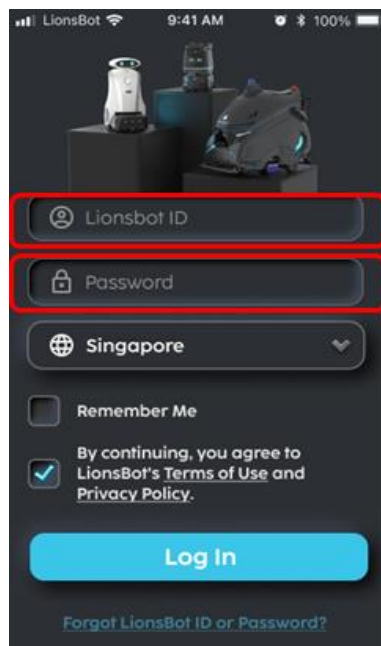


FIGURE 7-2

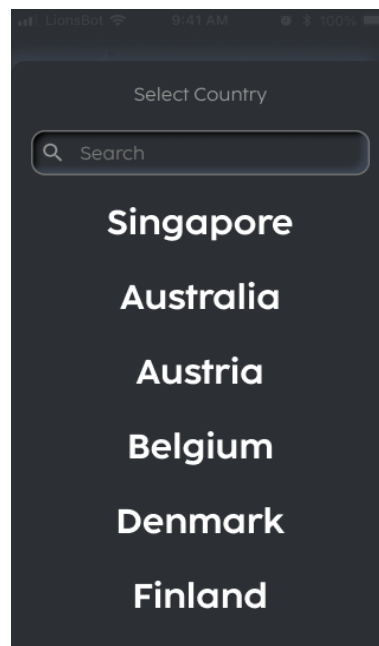


FIGURE 7-3

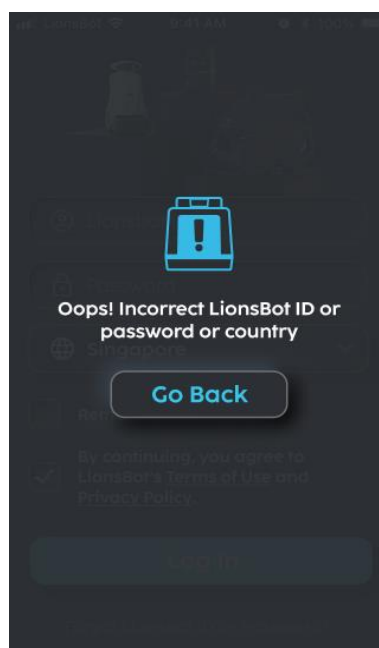


FIGURE 7-4

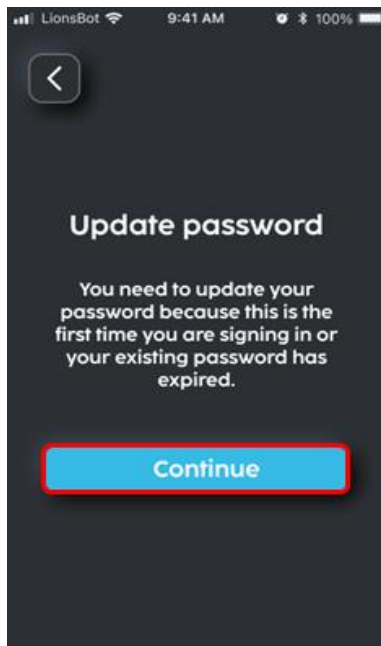


FIGURE 7-5

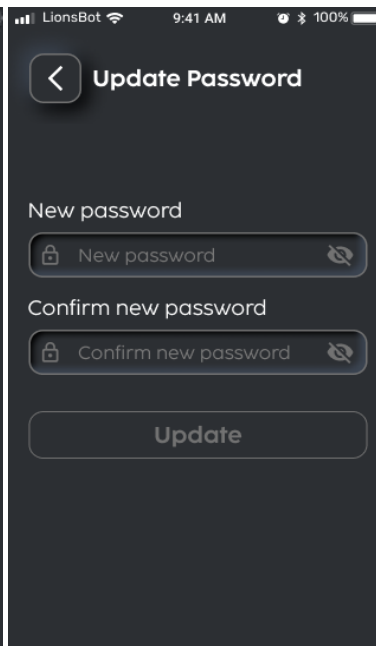


FIGURE 7-6

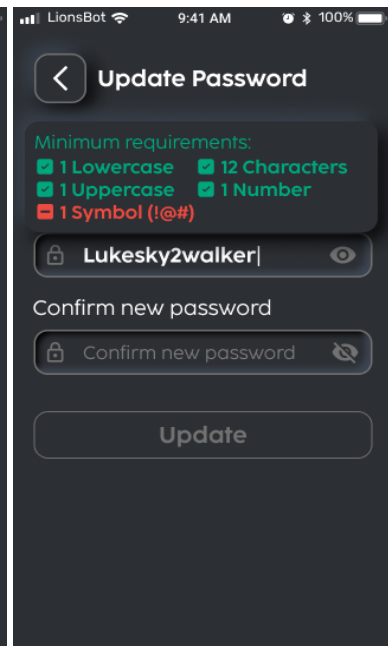


FIGURE 7-7

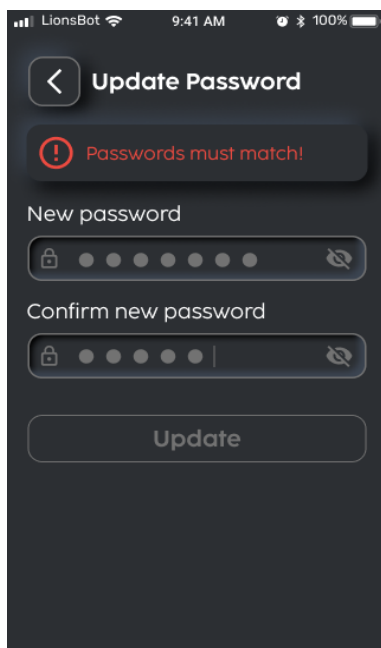


FIGURE 7-8

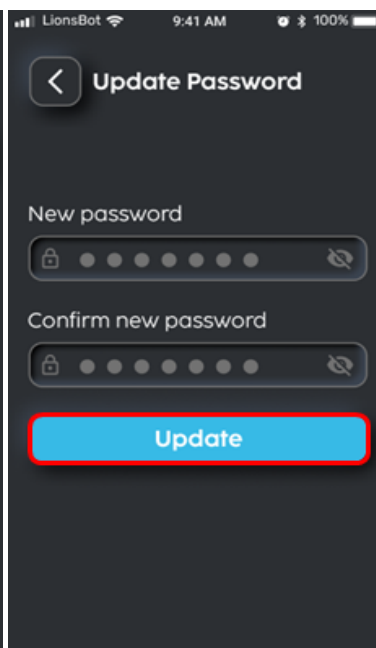


FIGURE 7-9

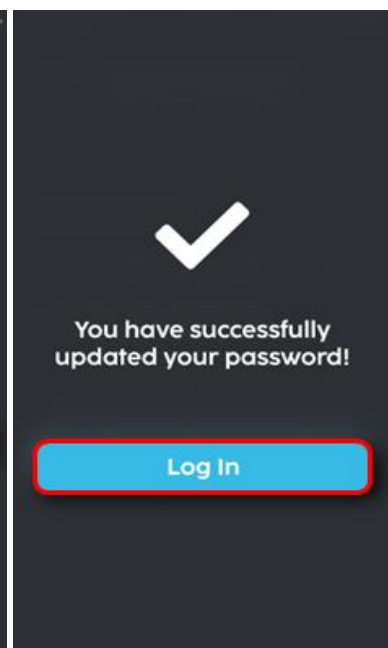


FIGURE 7-10

MES ROBOTS

C'est la première page qui apparaît après la connexion de l'utilisateur. La page 'Mes Robots' permet à l'utilisateur de voir et de gérer les robots auxquels l'opérateur est associé.

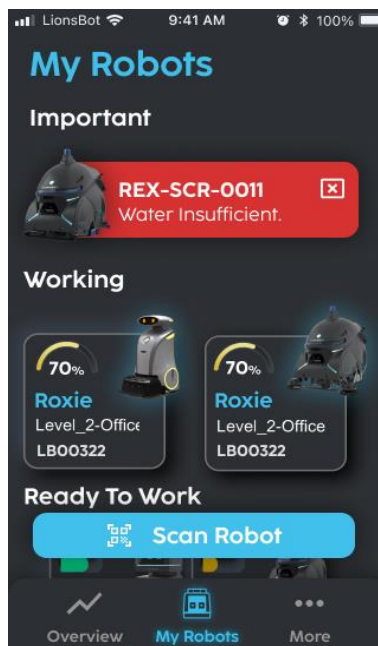


FIGURE 7-11 (My Robot's Page)

Pour ajouter un nouveau robot,

1. Cliquez sur 'Scanner Robot' sur la Page Mes Robots (Fig. 7-11).
2. Scannez le code QR sur le robot (Fig. 7-12). Alternativement, cliquez sur 'ou, Entrez l'ID du Robot' pour ajouter en utilisant le nom ou l'ID du robot (Fig. 7-13).
3. L'application demandera ensuite à l'utilisateur d'entrer un mot de passe à usage unique dans un délai d'une minute (Fig. 7-14). Il s'agit d'un mot de passe à 2 chiffres qui sera affiché sur les yeux ou l'écran tactile du robot. Saisissez-le dans l'application (Fig. 7-15).

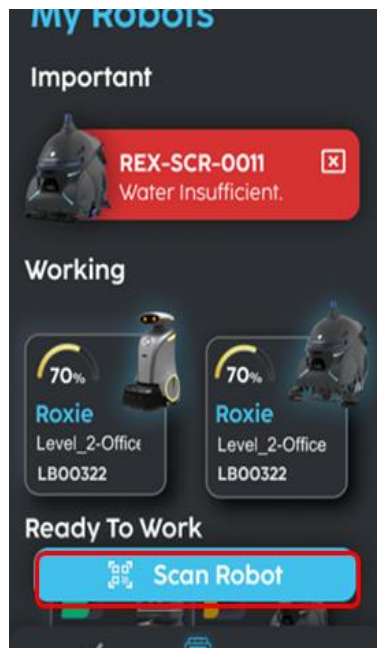


FIGURE 7-12

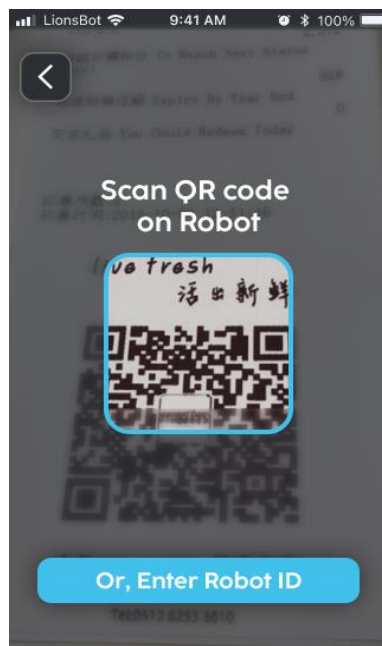


FIGURE 7-13

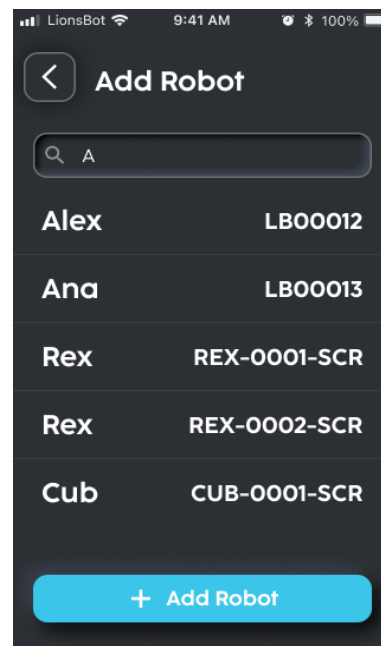


FIGURE 7-14

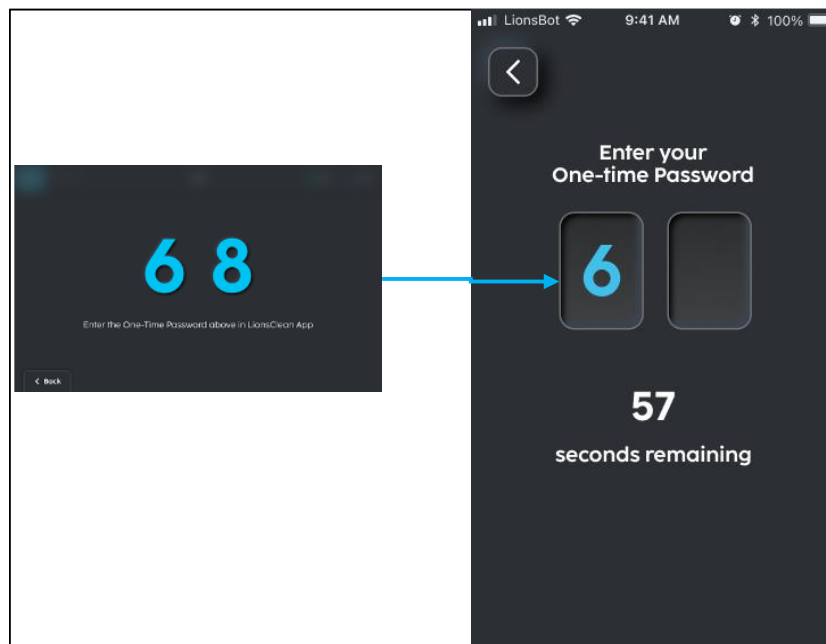


FIGURE 7-15

COMMANDES DE L'APPLICATION

Les commandes de l'application (Fig. 7-16 et 7-17) peuvent être accédées en cliquant sur le robot respectif enregistré sur la page 'Mes Robots'.

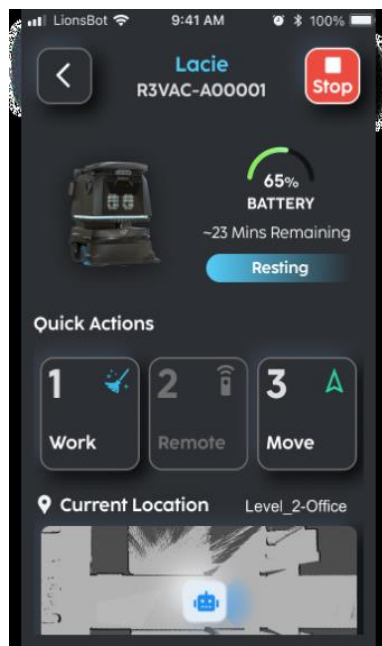


FIGURE 7-16

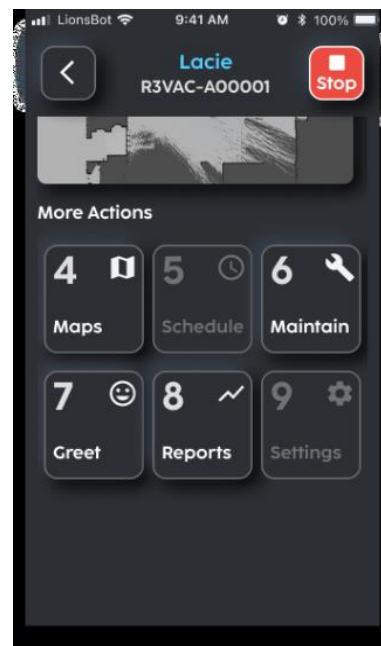


FIGURE 7-17

RAPPORTS

La page des rapports donne accès aux rapports quotidiens des opérations du Robot et affiche leurs enregistrements de nettoyage.

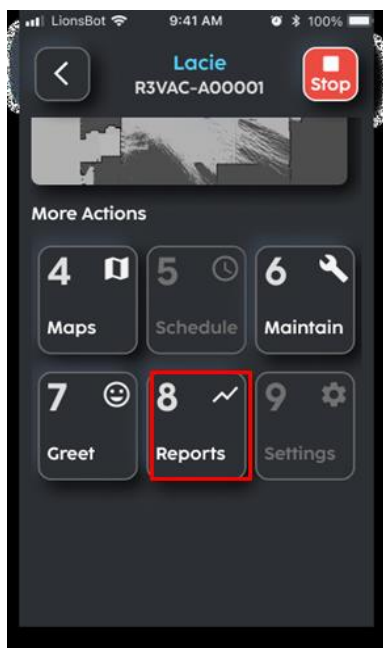


FIGURE 7-18

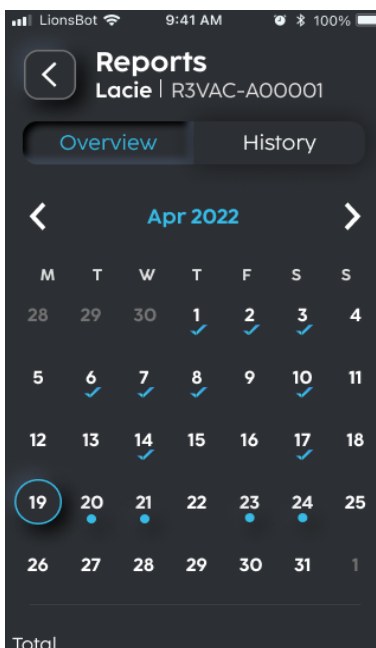


FIGURE 7-19



FIGURE 7-20

INSTALLATIONS



PRUDENCE !

Une carte des installations correctement créée est essentielle pour garantir que le R3 SCRUB PRO évite les endroits dangereux dans sa navigation / opération. Les cartes doivent être créées par un distributeur agréé par du personnel professionnellement formé.

L'application LionsClean devrait avoir une carte pré-crée pour les zones d'intérêt dans l'établissement où le R3 SCRUB PRO travaille. Cela peut être consulté en utilisant l'option de carte sur la page des commandes, et est nécessaire pour la localisation du R3 SCRUB PRO (voir 'LOCALISATION DU ROBOT'). Pour obtenir de l'aide pour créer/ajuster une carte, veuillez contacter un distributeur agréé.

SIGNALER UN PROBLÈME

La page Signaler un Problème peut être utilisée pour soumettre un problème avec le Robot ou l'application LionsClean.

1. Cliquez sur 'Signaler un Problème' (Fig. 7-21).
2. Sélectionnez la catégorie du problème rencontré.
3. Remplissez une description du problème.
4. Prenez ou sélectionnez une photo du problème (Facultatif) (Fig. 7-24 et 7-25).
5. Cliquez sur 'Soumettre' pour envoyer le rapport. Cliquez sur 'Continuer' pour revenir.

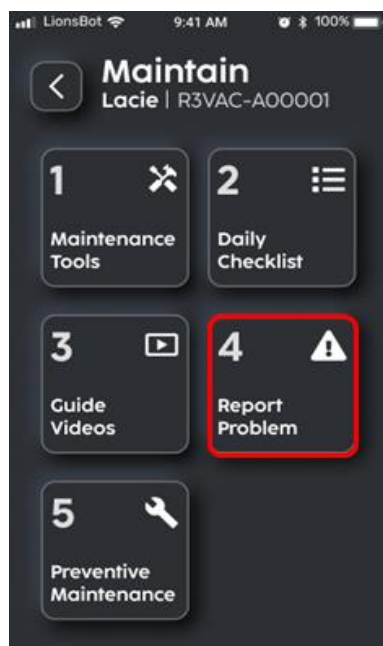


FIGURE 7-21

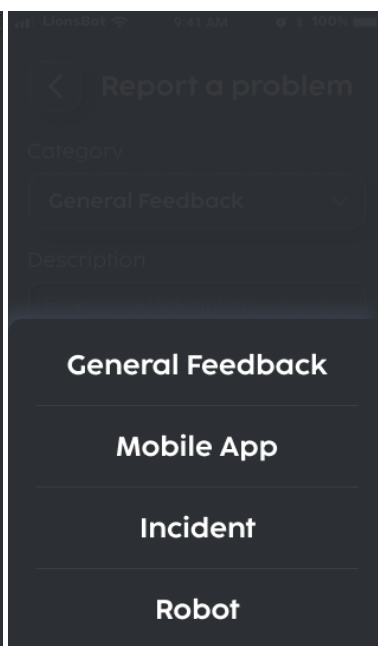


FIGURE 7-22

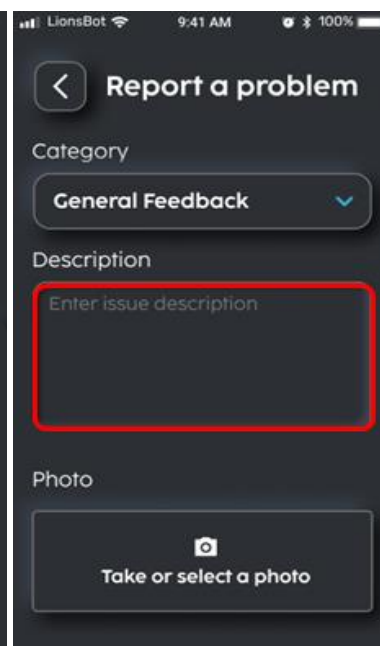


FIGURE 7-23

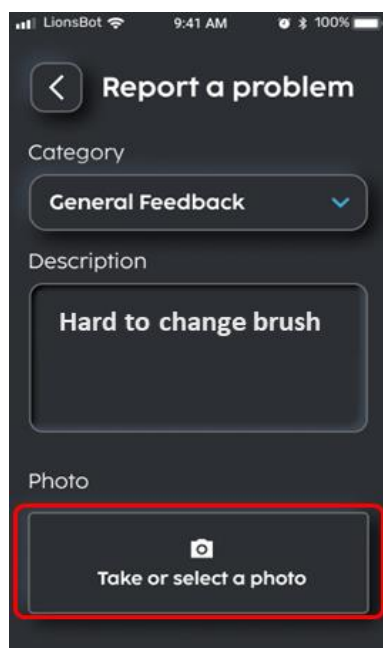


FIGURE 7-24

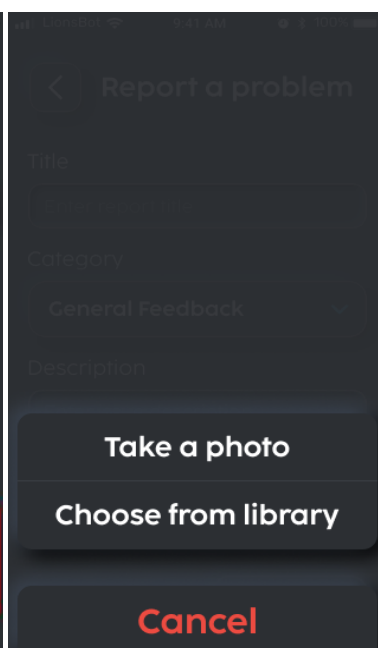


FIGURE 7-25

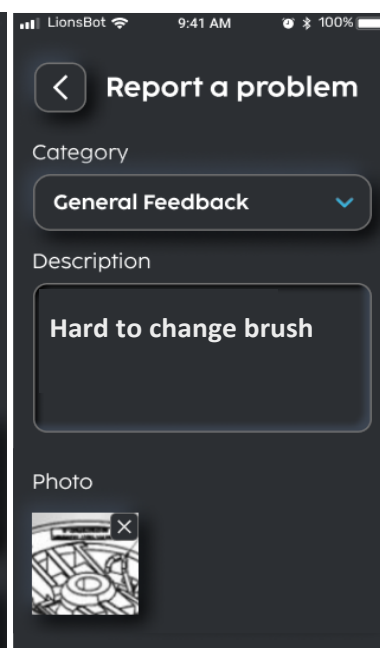


FIGURE 7-26



FIGURE 7-27

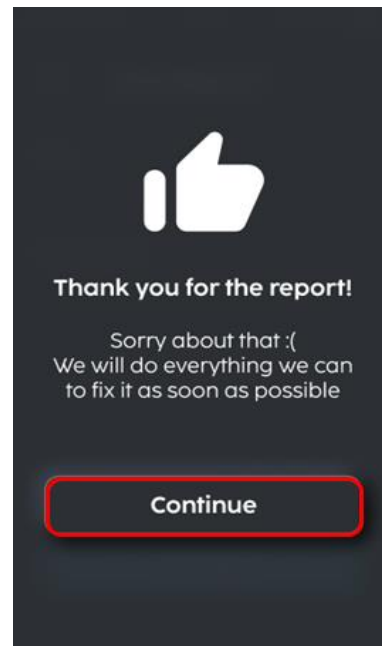


FIGURE 7-28

AVANT L'UTILISATION DU R3 SCRUB PRO

Allumez le robot comme décrit dans la section "ALLUMAGE/EXTINCTION DU R3 SCRUB PRO" pour pouvoir le déplacer et l'opérer.

Suivez cette liste de vérification des opérations avant de commencer à nettoyer avec le R3 SCRUB PRO :

- I. Le niveau d'eau propre est suffisant. (Voir 'REMPLISSAGE DU RÉSERVOIR D'EAU PROPRE')
- II. Le niveau de charge de la batterie est suffisant. (Voir 'CHARGEMENT DE LA BATTERIE')
- III. Aucune fuite de liquide.
- IV. Les dispositifs et fonctionnalités de sécurité sont opérationnels.
- V. Le R3 SCRUB PRO est localisé.
- VI. Le R3 SCRUB PRO peut être déplacé à l'emplacement souhaité.
- VII. Le bouton d'arrêt d'urgence est relâché avant le nettoyage.
- VIII. Les brosses sont solidement montées (dépend du type de sol).
- IX. La raclette est propre et sans saleté.
- X. La cage à débris est vide et correctement placée (Voir Fig 8-1).
- XI. Le réservoir d'eaux usées est vide.
- XII. La Barre de Conduite est Abaissée.



FIGURE 8-1

TRANSPORT DU R3 SCRUB PRO HORS DU STOCKAGE

Pour transporter le robot hors du stockage, soulevez la Barre de Conduite (16) comme indiqué dans (Fig. 8-2).

NOTE: Le robot doit être allumé.

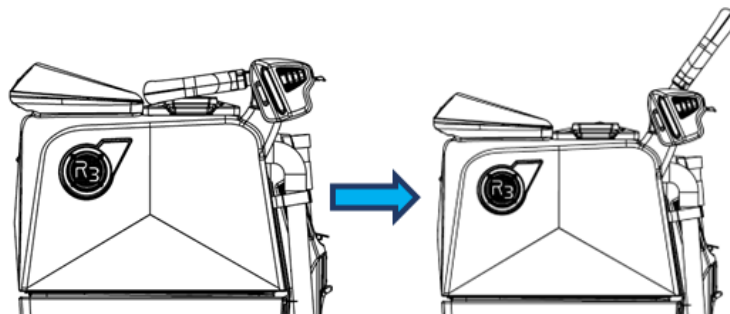


FIGURE 8-2

VÉRIFICATION DU NIVEAU DE LA BATTERIE

1. Référez-vous à la page d'accueil sur l'écran du robot pour vérifier le niveau de la batterie (Fig. 8-3)



FIGURE 8-3

LOCALISER LE ROBOT



PRUDENCE !

Des erreurs de localisation ou de navigation surviendront dans les conditions suivantes :

1. Les surfaces du LiDAR sont sales.
2. Perte soudaine de l'alimentation de l'ordinateur de bord.

Le robot a besoin d'assistance humaine pour garantir une localisation adéquate.

1. Accédez à la carte de l'établissement en cliquant sur l'option 'Gérer les Cartes' dans Plus d'Options (Fig. 8-4).
2. Sélectionnez la zone cartographiée de l'opération (Fig 8-5).
3. Sélectionnez l'option 'Utiliser la Carte' pour changer la carte (Fig. 8-6).
4. Une fois la carte changée, la position du robot sera indiquée sur la carte. Les points et les segments sur la carte correspondent à la vision du robot à travers le LIDAR (Fig. 8-7).
5. Sélectionnez soit 'Point Personnalisé' soit les autres points de Localisation enregistrés sur la carte. Déplacez manuellement le robot sur l'écran tactile de manière à ce que les points et les segments correspondent à la carte (Fig. 8-8).
6. Cliquez sur 'Définir l'Emplacement' pour confirmer l'emplacement du robot (Fig. 8-9).
7. Attendez que le robot vérifie ses alentours (Fig. 8-10).
8. Lorsque la localisation est réussie, 'Plans Existant' apparaîtra pour permettre la sélection d'un plan de nettoyage (Fig. 8-11).



FIGURE 8-4

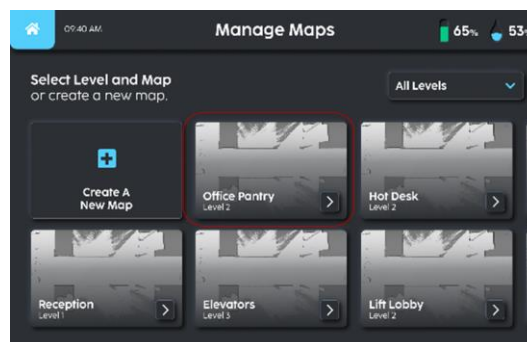


FIGURE 8-5

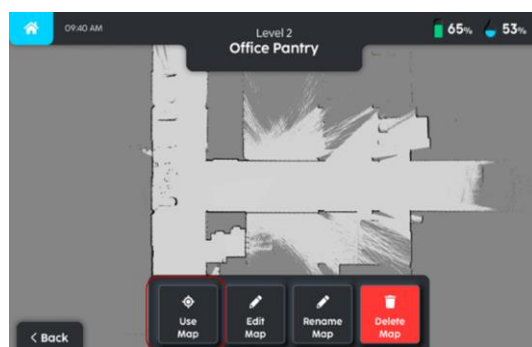


FIGURE 8-6

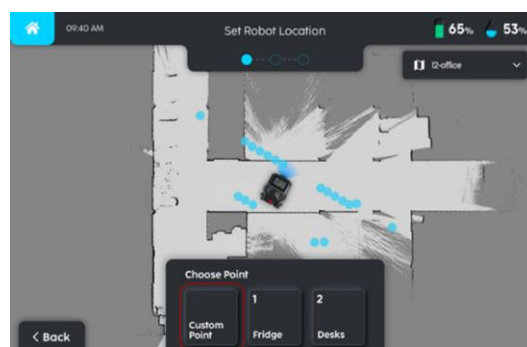


FIGURE 8-7

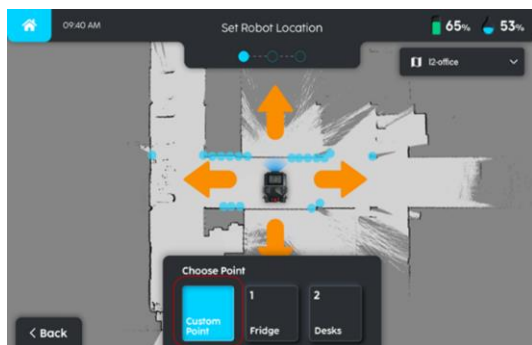


FIGURE 8-8

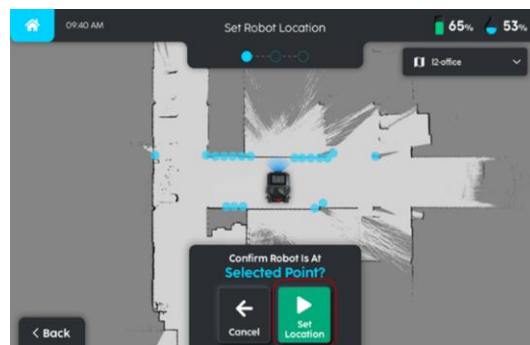


FIGURE 8-9

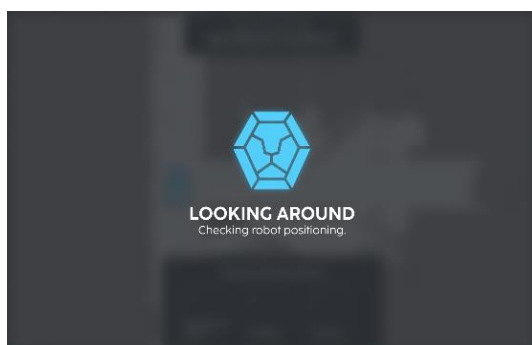


FIGURE 8-10

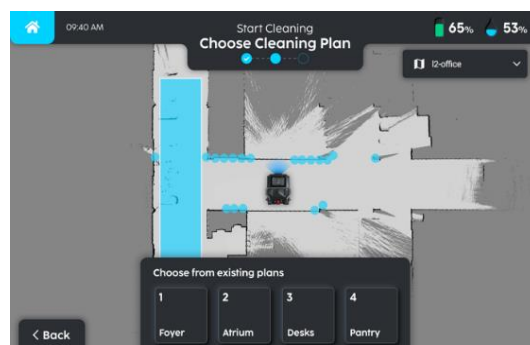


FIGURE 8-11

VÉRIFICATION DE LA LOCALISATION

1. Avec un robot correctement localisé, les lignes de balayage LIDAR (indiquées par des points et des segments rouges sur la carte) correspondent étroitement aux caractéristiques de la carte (affichées en lignes noires) (comme on le voit dans la Fig. 8-12). Si le balayage du R3 affiché sur l'application ne correspond pas de manière satisfaisante aux caractéristiques de la carte, le robot peut être repositionné légèrement pour répéter le réglage de la localisation.
2. Un autre indicateur d'une bonne localisation est le mouvement réussi de point à point du R3 SCRUB PRO. Utilisez la commande de déplacement comme décrit dans 'MOUVEMENT DE POINT À POINT' pour vérifier un déplacement précis vers un emplacement défini.

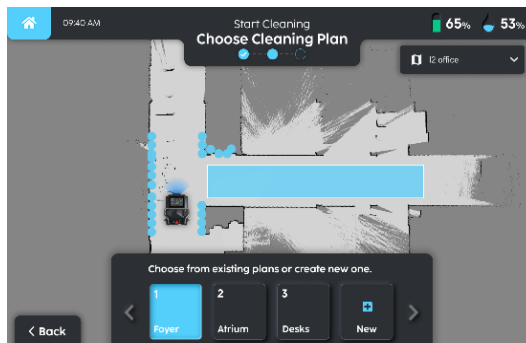


FIGURE 8-12



PRUDENCE !

Lors de la poussée manuelle de la machine, pour développer des cartes de navigation dans le cadre de l'enregistrement des plans autonomes, il incombe à l'Opérateur d'éviter le contact avec les obstacles et les individus. La machine ne les évitera pas en mode de fonctionnement manuel. Il n'y a pas de fonctions de sécurité autonomes opérationnelles en mode manuel.

FONCTIONNEMENT DU R3 SCRUB PRO

Le robot peut être opéré via l'application LionsClean ou via l'écran tactile.

Pour les opérations avec l'application LionsClean :

Suivez la procédure sous 'APPLICATION ET CONFIGURATION INITIALE DU R3 SCRUB PRO' pour faire fonctionner le robot avec LionsClean.

Pour les opérations via l'écran tactile :

Suivez la procédure sous 'CONFIGURATION DE L'ÉCRAN TACTILE DU R3 SCRUB PRO' pour faire fonctionner le robot et effectuer la localisation.

PROCÉDURE DE VÉRIFICATION INITIALE

Complétez la liste de contrôle de maintenance finale ci-dessous avant de commencer à travailler avec le R3 SCRUB PRO. Cette liste de contrôle apparaîtra également comme un rappel sur l'application.

- ✓ Vérifiez que le bouton d'arrêt d'urgence physique et le voyant d'avertissement LED fonctionnent.
- ✓ Vérifiez que le pare-chocs et le voyant d'avertissement LED fonctionnent.
- ✓ Vérifiez que le comportement d'évitement des obstacles fonctionne.
- ✓ Vérifiez les surfaces du LiDAR pour toute saleté.
- ✓ Vérifiez que la trappe du réservoir est fermée.
- ✓ Vérifiez que le tuyau de vidange est couvert et sécurisé.
- ✓ Vérifiez que l'entrée d'eau propre est vidée de l'excès d'eau.

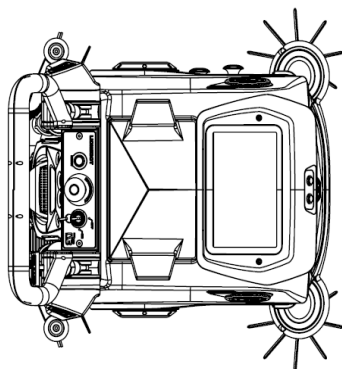


FIGURE 9-1

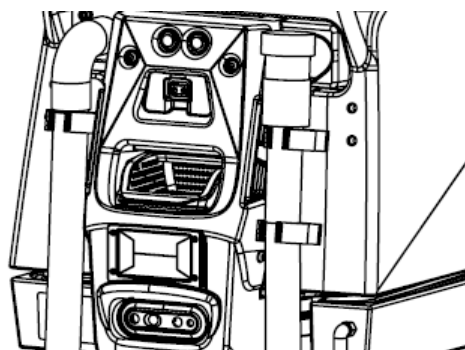


FIGURE 9-2



ATTENTION !

Si le bouton d'arrêt d'urgence ou le pare-chocs ne fonctionnent pas comme prévu, ne procédez pas au nettoyage avec le R3 SCRUB PRO et contactez un distributeur agréé pour obtenir de l'aide.

1. Vérifiez la fonction du bouton d'arrêt d'urgence physique : Après avoir enfoncé le bouton d'arrêt d'urgence, poussez manuellement le robot pour vérifier que les freins ont été désengagés et vérifiez également que les voyants LED clignotent en rouge. Relâchez le bouton d'arrêt d'urgence et appuyez sur le bouton de réinitialisation pour vérifier que les voyants LED repassent à la couleur d'origine.
2. Vérifier la fonction du pare-chocs : En mode autonome, en mode de déplacement de point à point, enfoncez le pare-chocs pour vérifier que le robot replanifie le chemin et vérifiez également que les voyants LED clignotent.

3. Vérifiez que le comportement d'évitement des obstacles fonctionne : Utilisez la fonction de contrôle autonome de l'application LionsClean avec le 'Capteur Activé' pour déplacer le robot vers un obstacle (directement devant ou sur les côtés) et vérifiez que le robot évite l'obstacle.
4. Vérifiez que les surfaces du LiDAR sont propres : Vérifiez visuellement les surfaces du LiDAR pour toute saleté, poussière. Essuyez la surface du LiDAR avec un petit chiffon pour nettoyer s'il y a de la saleté ou de la poussière dessus.
5. Vérifiez que la trappe des eaux usées est fermée : (Fig. 9-3).
6. Vérifiez que le tuyau de vidange est couvert et sécurisé : Fermez hermétiquement le couvercle du tuyau de vidange (Fig. 9-4.) et reposez le tuyau sur les points d'ancrage fournis.
7. Vérifiez que l'entrée d'eau propre est libre d'eau : (Fig. 9-4).

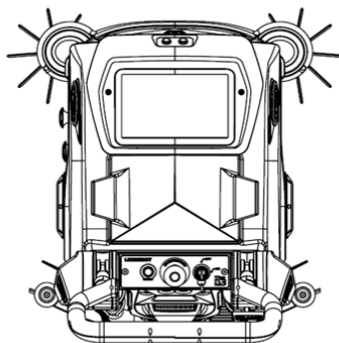


FIGURE 9-3



FIGURE 9-4

MOUVEMENT DE POINT À POINT

1. Utilisez l'option 'Déplacer' (Fig. 9-5) sur la page 'Accueil' pour sélectionner un point sur la carte (Fig. 9-6) vers lequel le robot se déplacera depuis son emplacement actuel.
2. La page Déplacer permet à l'utilisateur de sélectionner un point pré-réglé vers lequel se déplacer depuis la barre de sélection inférieure (ex. 'Hallroom' dans Fig. 9-6) ou de fournir un emplacement personnalisé en cliquant sur la carte.
3. Après avoir confirmé la sélection (Fig. 9-7), le robot commencera à se déplacer. La pause / l'arrêt du mouvement peut être effectuée en cliquant sur le bouton 'Pause' ou 'Arrêt' respectivement (Fig. 9-8).
4. S'il y a des obstacles ou une interruption dans le processus, une page 'NON RÉUSSI' s'affichera. L'opérateur peut alors sélectionner les fonctions 'ACCUEIL', 'JustClean™' ou 'DÉPLACER' pour ajuster le processus.
5. À la fin de la mission, l'application affichera une page de fin de mission (Fig. 9-9).

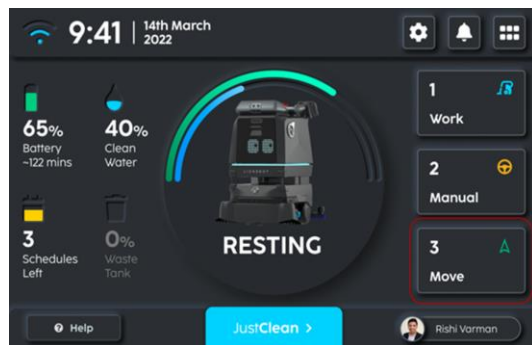


FIGURE 9-5

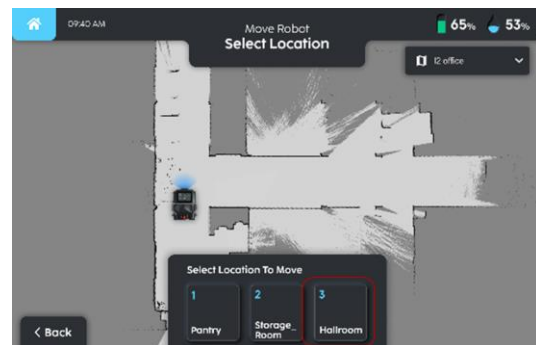


FIGURE 9-6

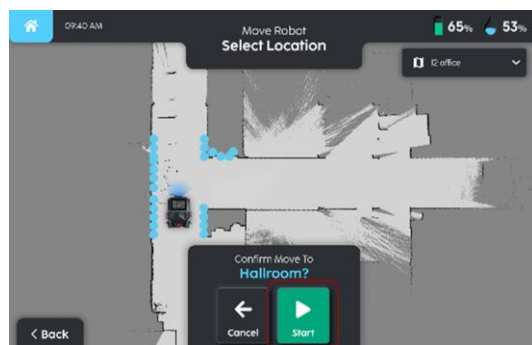


FIGURE 9-7

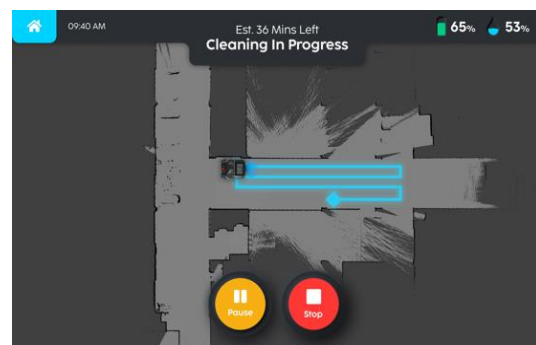


FIGURE 9-8

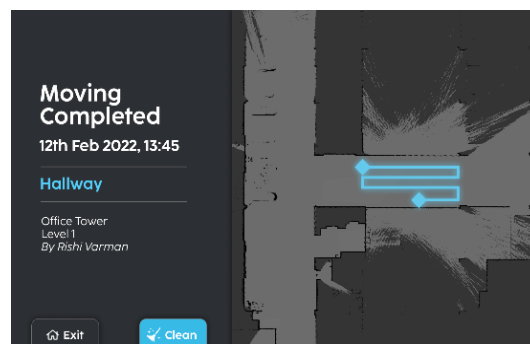


FIGURE 9-9

HUMAN ROBOT INTERFACE - OPERATION SIGNALS

État de la Machine	Panneau LED	Son	Ceinture LED
Arrêt d'Urgence	Yeux Coincés, Signe d'Arrêt d'Urgence, Secouer la Tête	Aucun (Seuls les sons de notification sont autorisés)	Rouge - Pulsation rapide
Zone Non Sécurisée	Aucun	Aucun	Ambre - Pulsation rapide
Batterie Faible	Yeux Fatigués, Clignement des Yeux Fatigués	Aucun (Seuls les sons de notification sont autorisés)	Aucun
En Charge	Batterie en Charge, Zzz Dormants	Aucun (Seuls les sons de notification sont autorisés)	Émeraude - Pulsation lente
Non Localisé	Perdu, Loupe	Aucun	Pourpre - Pulsation lente
Tourner à Droite	Flèche en Mouvement – Droite, Yeux vers Flèche - Droite	Son de tournage	Ambre - Pulsation rapide
Tourner à Gauche	Flèche en Mouvement – Gauche, Yeux vers Flèche - Gauche	Son de tournage	Ambre - Pulsation rapide
Zone Sonore	Aucun	Son d'indication de zone sonore - en boucle	Aucun
Signes de Vie - Pendant le Nettoyage	Voiture en Accélération, R3 Nettoie Après la Voiture, Front en Sueur, Horloge, Serpillière	Son d'accompagnement pour chaque animation	Aucun

Signes de Vie - En Pause	Regard en Rond (toutes directions), Clignement (toutes directions)	Son d'accompagnement pour chaque animation	Aucun
Cartographie	Bandeau d'Œil de Pirate, Carte avec X sur Trésor	Aucun	Aucun
Amarrage	Commence avec R3 Entrant dans Maison, Continue avec R3 Sautant / Attendant à l'Extérieur de la Maison, Se Termine avec R3 Entrant dans Maison	Son d'accompagnement pour chaque animation	Aucun
Désamarrage	Commence avec R3 Sortant de la Maison, Continue avec Yeux si Désamarrage Complet, Boucle avec R3 Regardant hors de la Maison si Désamarrage en Cours	Son d'accompagnement pour chaque animation	Aucun
Réservoir d'Eau Propre Vide	Jauge Basse, Point d'Exclamation Clignotant, Robinet d'Eau se Vidant, Point d'Exclamation Clignotant	Son d'accompagnement pour chaque animation	Aucun
Réservoir d'Eau Sale Plein	Poches Sous les Yeux, Lignes de Maladie, Fumées Puantes, Secoue la Tête, Malade, Eau Verte Remplissant, Sac Poubelle Tombant dans l'Eau	Aucun	Aucun

APRÈS UTILISATION

Après utilisation, il est recommandé d'effectuer ces procédures.

Complétez cette liste de vérification des opérations après le nettoyage avec le R3 SCRUB PRO :

- ✓ Arrêtez-vous sur une surface plane.
- ✓ Videz le réservoir d'eaux usées.
- ✓ Lavez le réservoir d'eaux usées.
- ✓ Videz la cage à débris dans le réservoir d'eaux usées.
- ✓ Optionnel : Videz le réservoir d'eau propre.
- ✓ Retirez et nettoyez la raclette.
- ✓ Remettez le robot dans le stockage.
- ✓ Chargez le robot.
- ✓ Éteignez le robot.
- ✓ Nettoyez l'extérieur du robot, les couvercles du LiDAR et les caméras avec un chiffon sec.

Les sections suivantes illustrent ces opérations de maintenance recommandées après le nettoyage avec le R3 SCRUB PRO. Pour commencer,

1. Déplacez le R3 SCRUB PRO vers une zone de lavage avec un robinet ou une autre source d'eau.
2. Éteignez le robot comme décrit dans 'ALLUMAGE/EXTINCTION DU R3 SCRUB PRO'.

VIDANGE DU RÉSERVOIR D'EAUX USÉES

1. Si le réservoir d'eaux usées contient du liquide, utilisez le tuyau de vidange manuel pour évacuer le liquide (Fig 10-1).
2. Orientez le tuyau vers un égout ou un lieu de disposition désigné, débouchez le tuyau (Fig. 10-1).
3. Une fois le liquide évacué et le réservoir vide de liquide, reportez-vous à la section 'NETTOYAGE DU RÉSERVOIR D'EAUX USÉES' pour retirer les débris restants à l'intérieur du réservoir.
4. Une fois le nettoyage terminé. Fermez le capuchon sur le tuyau de vidange manuel.
5. Remplacez le tuyau de vidange sur son support.

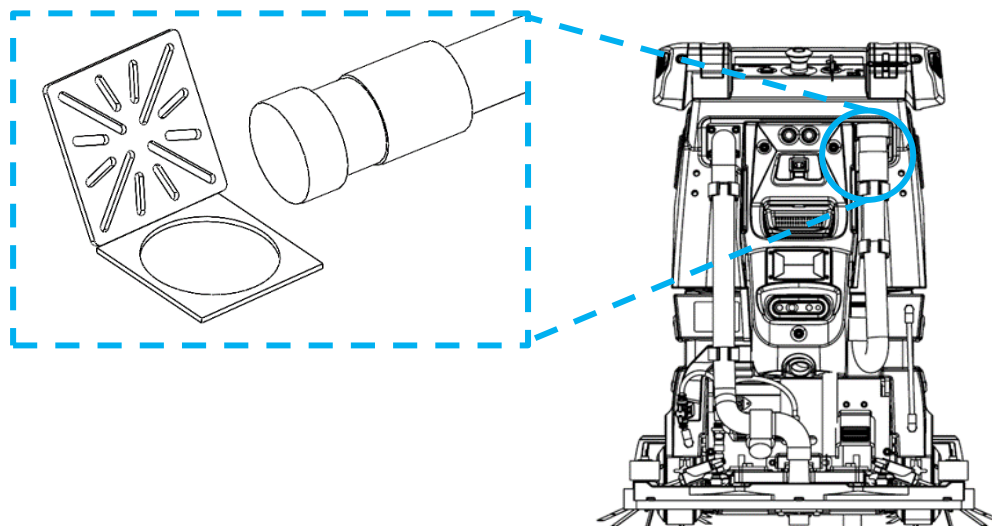


FIGURE 10-1

NETTOYAGE DU RÉSERVOIR D'EAUX USÉES

NOTE: Le réservoir d'eaux usées doit être nettoyé régulièrement pour éviter l'accumulation de boue, de saleté, etc.

1. Détachez le tuyau de vidange manuel des crochets de maintien fournis **(A)** (Fig. 10-2).
2. Orientez le tuyau vers un égout ou un lieu de disposition désigné et débouchez le tuyau **(B)** (Fig. 10-2).
3. Retirez le couvercle supérieur (Fig. 10-3) et rangez-le soigneusement.
4. Retirez la cage à débris (Fig. 10-4), videz et lavez si nécessaire.
5. Optionnel : Retirez la cage de la boule de flotteur (Fig. 10-5), vérifiez s'il y a des débris et lavez si nécessaire.
6. Inspectez le réservoir d'eaux usées pour y déceler des débris. Rincez-le à l'eau propre et utilisez une éponge ou une brosse pour nettoyer la saleté des parois.
7. Vérifiez s'il y a un bouchage au niveau du raccord du tuyau de vidange (Fig. 10-6) à l'intérieur du réservoir. Nettoyez si nécessaire.
8. Remplacez la cage de la boule de flotteur et la cage à débris avant de remettre le couvercle.
9. Fermez hermétiquement le tuyau de vidange et remontez-le sur les crochets fournis.

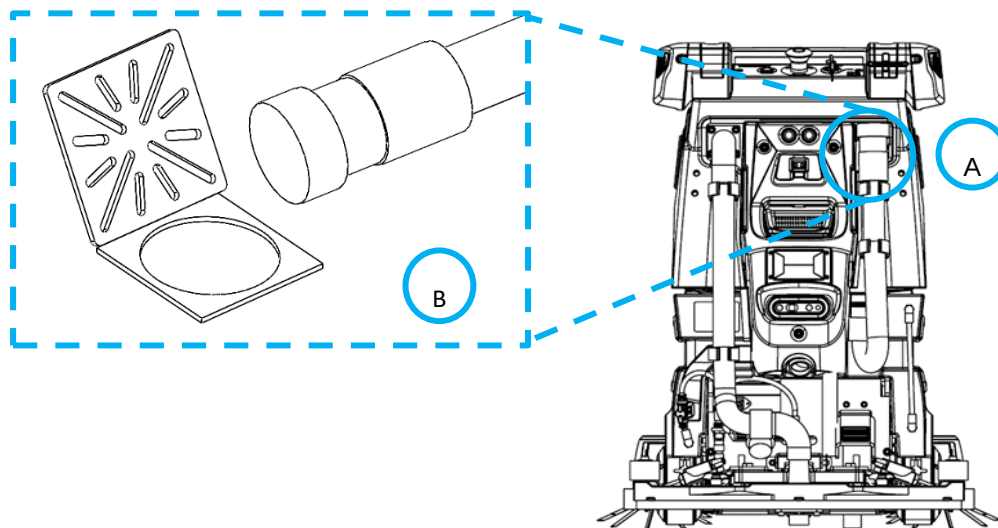


FIGURE 10-2

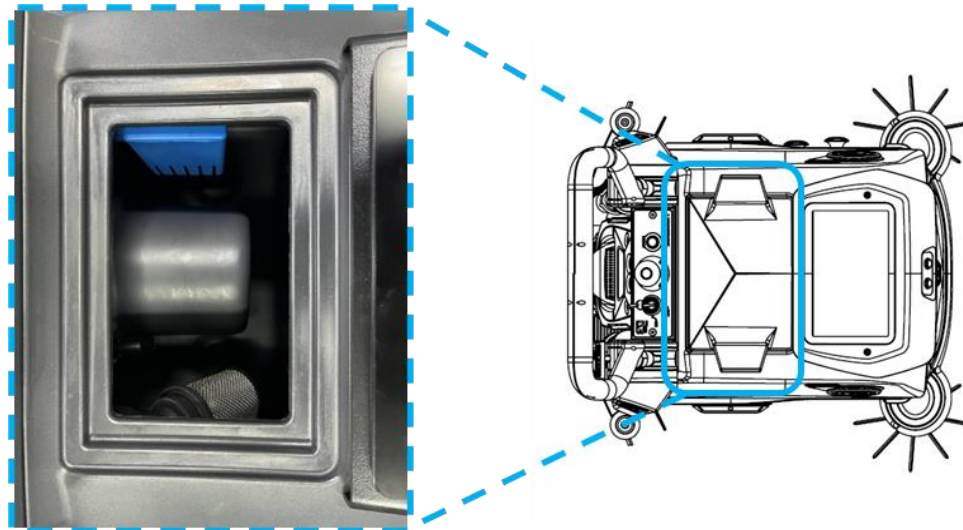


FIGURE 10-3



FIGURE 10-4



FIGURE 10-5



FIGURE 10-6

VIDANGE DU RÉSERVOIR D'EAU PROPRE

1. Localisez les vannes de vidange d'eau propre (7) sous le robot derrière les roues de traction du robot (Fig. 10-7).
2. Ouvrez la vanne et attendez jusqu'à ce qu'elle se termine (Pour une vidange plus rapide, ouvrez la vanne des deux côtés du robot) (Fig. 10-8).



FIGURE 10-7



FIGURE 10-8

NETTOYAGE DU RÉSERVOIR D'EAU PROPRE

1. Videz le réservoir d'eau propre, reportez-vous à 'VIDANGE DU RÉSERVOIR D'EAU PROPRE'.
2. Laissez le tuyau pointé vers le drain.
3. Attachez un tuyau à un robinet en poussant son extrémité en caoutchouc sur le robinet et en serrant le collier de serrage (A) (Fig. 10-9).
4. Placez l'autre extrémité du tuyau dans l'entrée d'eau propre et rincez le réservoir d'eau propre en le remplissant d'eau (Fig 10-10).
5. Fermez l'alimentation en eau après le rinçage.
6. Remettez l'extrémité du tube de niveau d'eau dans son raccord de tube. Tirez sur le tube pour vous assurer qu'il est bien fixé.

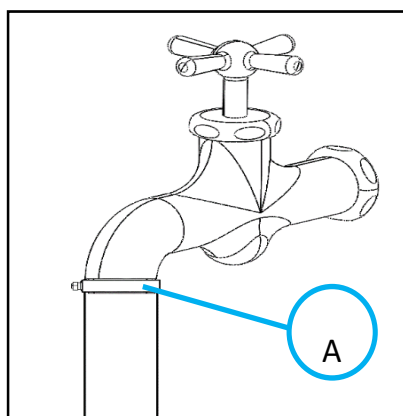


FIGURE 10-9

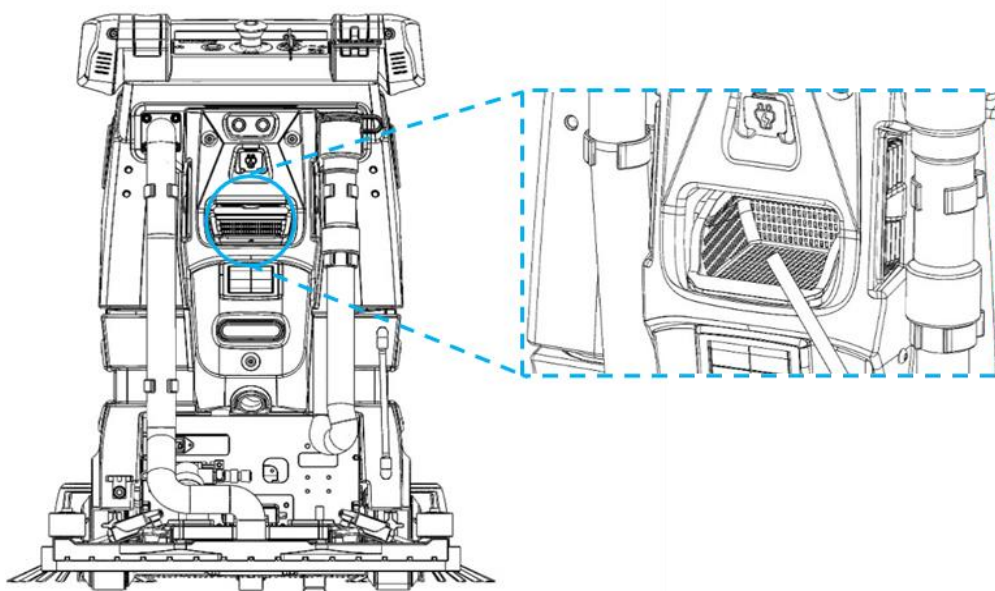


FIGURE 10-10

NETTOYAGE/REPLACEMENT DES OUTILS DE SOL

Reportez-vous ci-dessous pour les instructions sur le nettoyage des outils de sol.

NETTOYAGE DE LA BROSSSE PRINCIPALE

Garder les brosses propres permet un meilleur nettoyage du sol et prolonge la durée de vie des moteurs des brosses. Il est conseillé de remplacer les brosses tous les mois ou selon les besoins pour une meilleure performance de nettoyage. Pour détacher les brosses pour le nettoyage, suivez ces étapes :

NOTE: Inspectez les poils de la brosse pour l'usure/abrasion entraînant un raccourcissement. En règle générale, remplacez les brosses lorsque les poils de nettoyage (blancs) ont été usés de la moitié d'un centimètre, ou mensuellement/selon les besoins.

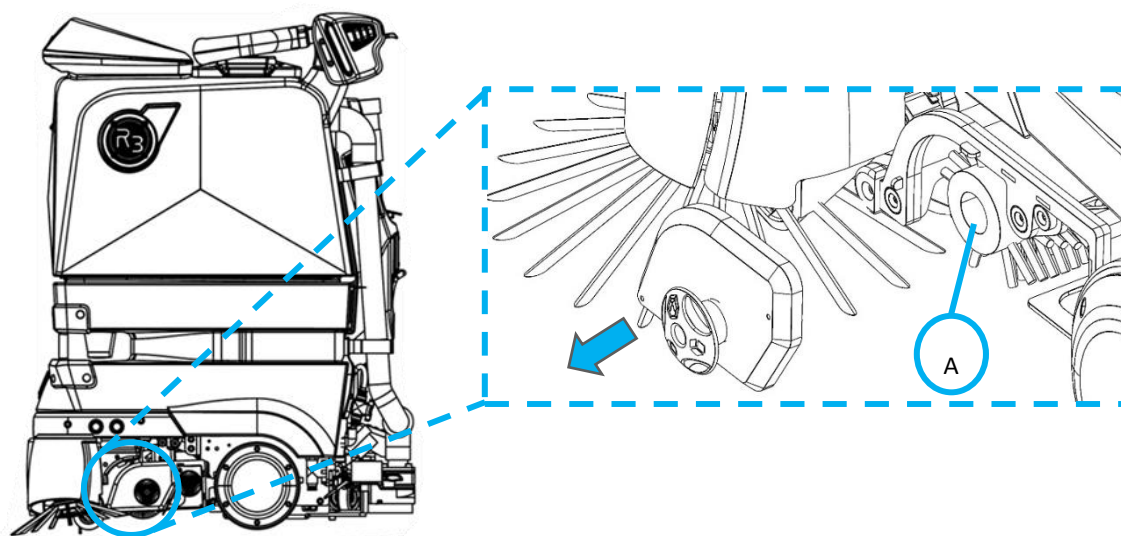


FIGURE 10-11

1. Tirez sur le bouton du couvercle de la brosse pour le libérer de l'attrape magnétique (A) (Fig. 10-11).
2. Retirez la brosse (Fig. 10-11) et nettoyez-la sous un jet d'eau courante pour éliminer les impuretés des poils.
3. Vérifiez l'état d'usure des poils et remplacez la brosse si nécessaire.
4. Après vérification et nettoyage des brosses, remontez-les sur leurs embrayages comme décrit dans la section 'INSTALLER LA BROSSSE'.

NETTOYAGE DU BAC À DÉBRIS

Garder le bac à débris propre régulièrement permet une meilleure collecte des débris pendant le nettoyage. Pour détacher le bac à débris du robot pour le nettoyage, suivez ces étapes :

NOTE: Inspectez le bac à débris pour l'usure/fissures entraînant des trous. En règle générale, remplacez le bac à débris une fois qu'il y a des fissures sur le plateau.



FIGURE 10-12

1. Tirez sur le bouton du bac à débris pour le libérer de l'attrape magnétique (Fig. 10-12).
2. Videz le plateau et nettoyez-le sous un jet d'eau courante pour éliminer les impuretés.
3. Inspectez le plateau pour les fissures et remplacez-le si nécessaire.
4. Remontez-le sur la machine en le remettant dans la fente du bac à débris.

CLEANING THE SQUEEGEE RUBBER

Maintenir la raclette propre permet un meilleur séchage du sol et prolonge la durée de vie des lames en caoutchouc. Pour séparer la cartouche de la raclette du robot pour le nettoyage, suivez ces étapes :

NOTE: Inspectez le caoutchouc de la raclette pour détecter l'usure entraînant une réduction de la hauteur ou une déchirure. Remplacez-le tous les mois ou selon les besoins.



FIGURE 10-13

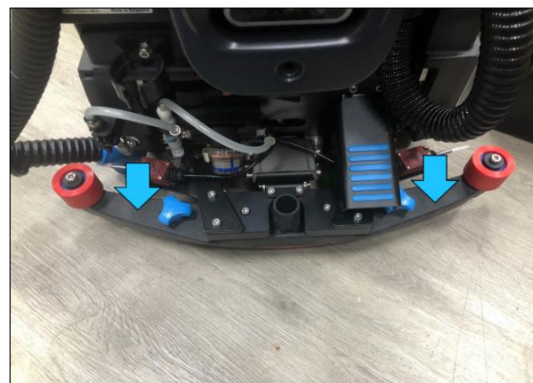


FIGURE 10-14

1. Retirez le tuyau et appuyez vers le bas sur l'ensemble de la raclette (Fig. 10-13 & 10-14).
2. Nettoyez les lames en caoutchouc sous un jet d'eau courante ou avec un chiffon humide pour éliminer les impuretés.
3. Inspectez les lames en caoutchouc pour détecter l'usure et les déchirures et remplacez-les si nécessaire avant de réassembler. Reportez-vous à la section 'REPLACEMENT DU CAOUTCHOUC DE LA RACLETTE' pour remplacer les lames en caoutchouc.
4. Réassemblez la cartouche de la raclette sur le support.

NETTOYAGE DU PIÈGE/TUYAU DE LA RACLETTE

NOTE: Détachez le tuyau de la raclette pour inspecter le tuyau/piège de la raclette pour obstruction, et dégagez l'obstruction si nécessaire.

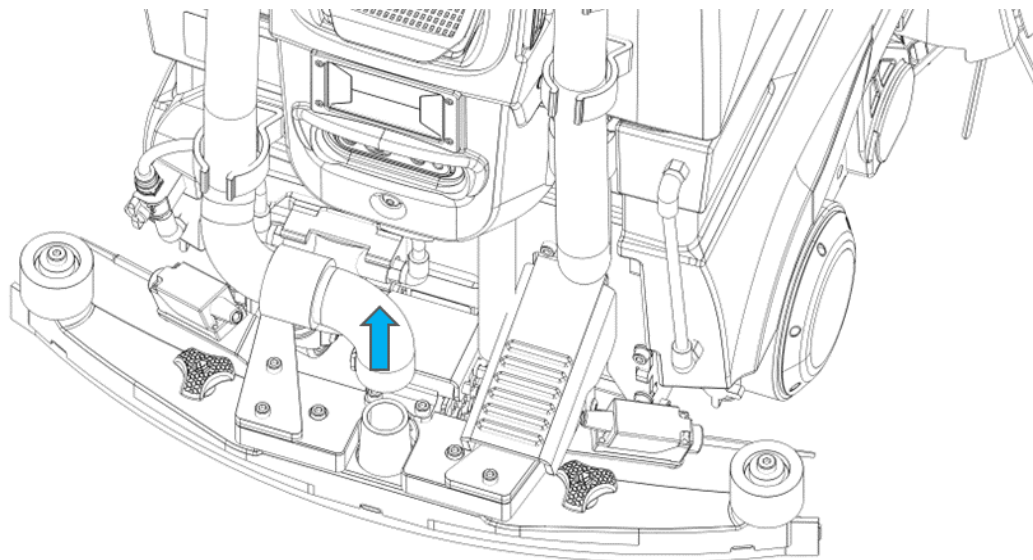


FIGURE 10-15

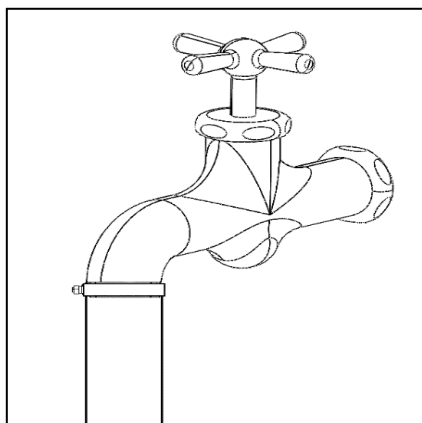


FIGURE 10-16

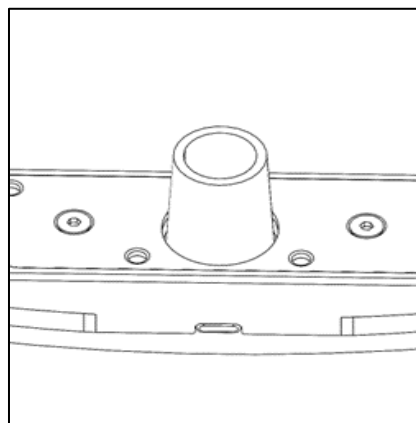


FIGURE 10-17

1. Retirez le tuyau d'aspiration (Fig. 10-15), en gardant un chiffon à portée de main en cas de déversement d'eau sale.
2. Inspectez le tuyau de la raclette pour les débris et nettoyez si nécessaire.
3. Préparez un tuyau. Attachez le tuyau à une alimentation principale en eau (Fig. 10-16).
4. En utilisant le tuyau, nettoyez le piège (Fig. 10-17) sous un jet d'eau courante. Vérifiez que le piège est exempt de débris après le nettoyage.
5. Rebranchez le tuyau de la raclette sur le piège.

REPLACEMENT DES BROSSES LATÉRALES

1. Retirez le couvercle du pare-chocs (Fig. 10-18).
2. Retirez la brosse latérale (Fig. 10-19).
3. Placez la nouvelle brosse latérale (Fig. 10-20).
4. Remettez le couvercle du pare-chocs en position (Fig. 10-21).



FIGURE 10-18

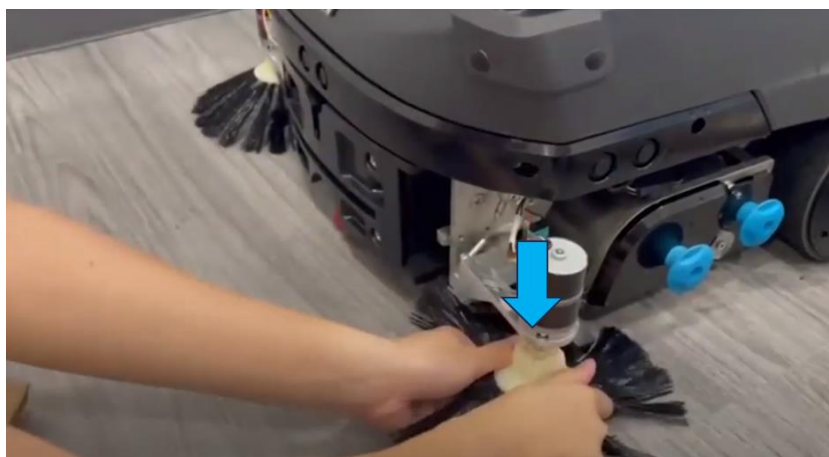


FIGURE 10-19

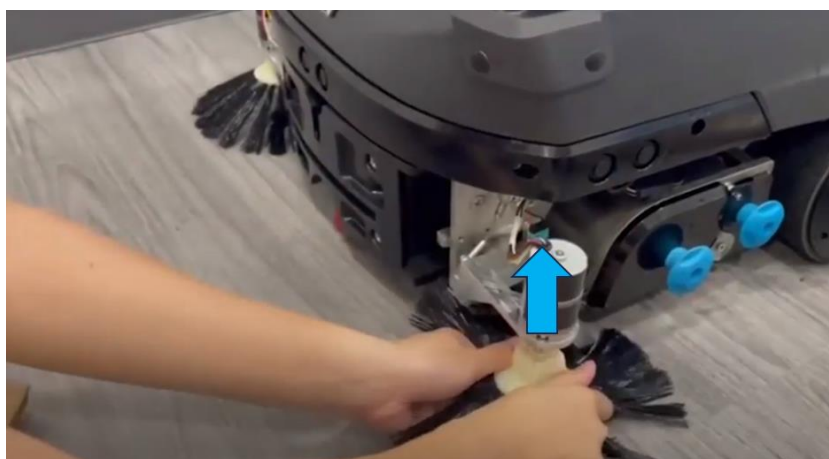


FIGURE 10-20

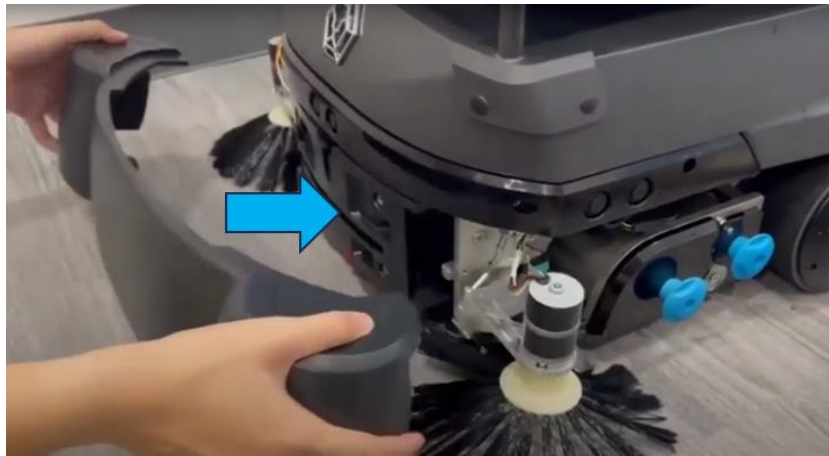


FIGURE 10-21

NETTOYAGE DU R3 SCRUB PRO

1. Assurez-vous que le robot est éteint.
2. Nettoyez l'extérieur du robot avec de l'eau (pas de produits chimiques agressifs) et un chiffon.
3. Ne pas laver le robot au jet ou vaporiser de l'eau.

STOCKAGE DANS LES CLIMATS FROIDS

Lorsque le robot est utilisé dans des environnements où le givre peut se produire, le réservoir d'eau propre du robot, le réservoir d'eaux usées et les tuyaux doivent être vidés de liquide, pour éviter la fissuration, l'éclatement et l'obstruction des tuyaux causés par le gel. Le robot doit être stocké dans un endroit sec et chaud.

CALENDRIER DE MAINTENANCE

CALENDRIER DE MAINTENANCE RECOMMANDÉ

OPÉRATION	APRÈS CHAQUE UTILISATI ON	QUOTIDIEN	HEBDOMAD AIRE	1-3 MOIS	3-6 MOIS
Vider le réservoir d'eaux usées					
Rincer la raclette					
Nettoyer les brosses					
Vider le plateau à débris					
Nettoyer le robot					
Vidanger et rincer le réservoir d'eaux usées					
Charger le robot					
Remplir le réservoir d'eau propre					
Rincer le tuyau de la raclette					
Nettoyer la cage à débris					
Vider le filtre du plateau de remplissage					
Nettoyer les capteurs					
Vérifier le tuyau de décharge des eaux usées (tuyau de vidange manuel) pour obstruction					
Remplacer les brosses					
Nettoyer ou remplacer le filtre d'eau propre					
Nettoyer ou remplacer le caoutchouc de la trémie à débris					
Remplacer le caoutchouc de la raclette					
Vérifier la roue pivotante et la roue de traction principale					(1)

(1) Maintenance Préventive : Si des défauts ou des dommages sont observés, veuillez contacter le Distributeur Agréé LionsBot le plus proche..

CHANGEMENT DU FILTRE À EAU



PRUDENCE !

1. Éteignez le robot avant de réaliser toute forme de maintenance périodique.
 2. Pour le remplissage du réservoir d'eau propre, assurez-vous que la pression de l'eau est entre 40 et 45 psi (l'eau du robinet des bâtiments commerciaux normaux est à 40 à 45 psi).
 3. Si une fuite d'eau est constatée depuis le réservoir d'eau ou les tuyaux, contactez immédiatement le distributeur agréé.
-
1. Fermez la vanne du réservoir d'eau propre (Fig. 11-1, 11-2, & 11-3).
 2. Dévissez le filtre à eau (Fig 11-4).
 3. Jetez l'ancien filtre et remplacez-le par un nouveau (Fig. 11-5).
 4. Vissez le nouveau filtre et ouvrez la vanne d'eau propre (Fig. 11-6).

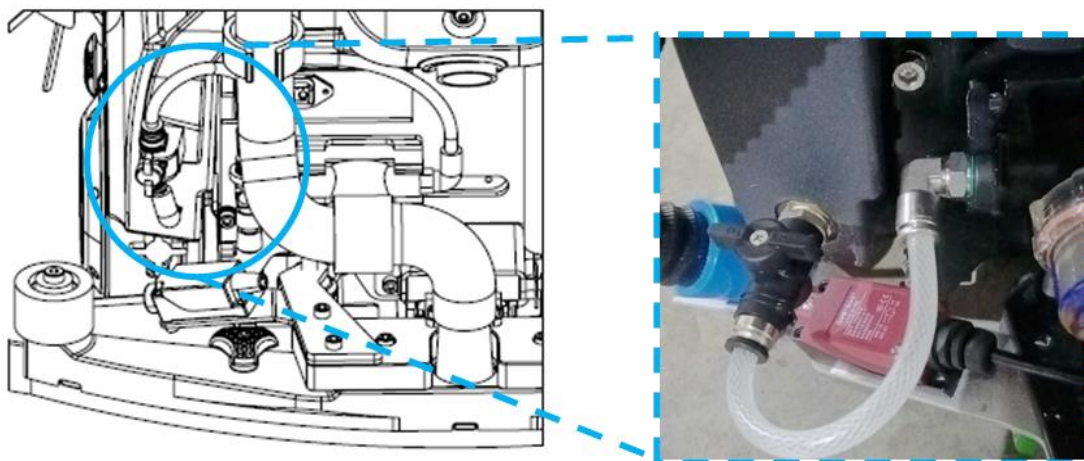


FIGURE 11-1



FIGURE 11-2 (valve open)



FIGURE 11-3 (valve closed)

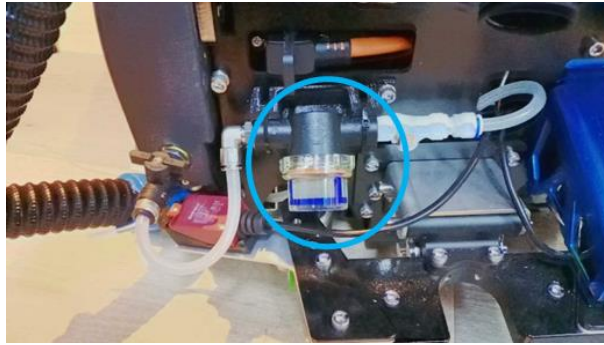


FIGURE 11-4



FIGURE 11-5



FIGURE 11-6

REEMPLACEMENT DU CAOUTCHOUC DE LA RACLETTE

La raclette du R3 SCRUB PRO est équipée d'un ensemble de caoutchoucs généralement trouvés dans les outils de nettoyage de sol. La surface plate et lisse du caoutchouc assure que l'eau excédentaire est poussée dans le tuyau d'aspiration, gardant le sol sec après le nettoyage. Une longue période d'utilisation pourrait résulter en un raccourcissement du caoutchouc. Pour remplacer, suivez les instructions suivantes :

1. Abaissez le tuyau de la raclette et déplacez-le sur le côté (Fig. 11-7).
2. Retirez le tuyau et appuyez sur l'ensemble de la raclette (Fig. 11-8).
3. Placez l'ensemble sur une surface plane (Fig. 11-9).
4. Détachez les 2 boutons sur l'ensemble de la raclette (Fig. 11-10).
5. Retirez le boîtier de la raclette du cartouche en caoutchouc (Fig. 11-11 & Fig. 11-12).
6. Retirez les lames en caoutchouc (Fig. 11-13).
7. Attachez de nouvelles lames en caoutchouc à l'avant et à l'arrière du cartouche en caoutchouc, en alignant les fentes en caoutchouc avec les saillies fournies (Fig. 11-14, 11-15, 11-16 & 11-17).
8. Alignez le cartouche en caoutchouc avec le boîtier de la raclette et insérez-le (Fig. 11-18).
9. Revissez les 2 boutons sur la raclette (Fig. 11-19 & 11-20).



FIGURE 11-7



FIGURE 11-8

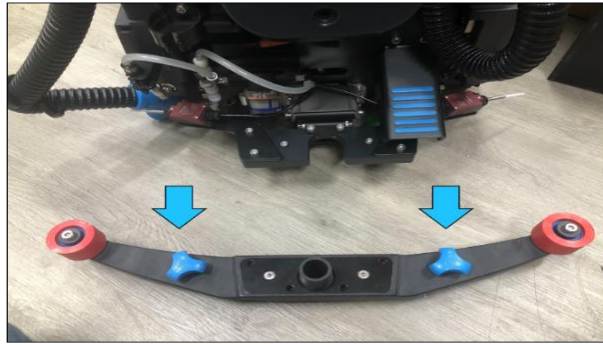


FIGURE 11-9



FIGURE 11-10



FIGURE 11-11



FIGURE 11-12



FIGURE 11-13

NOTE: Le caoutchouc avant a les bords inclinés.

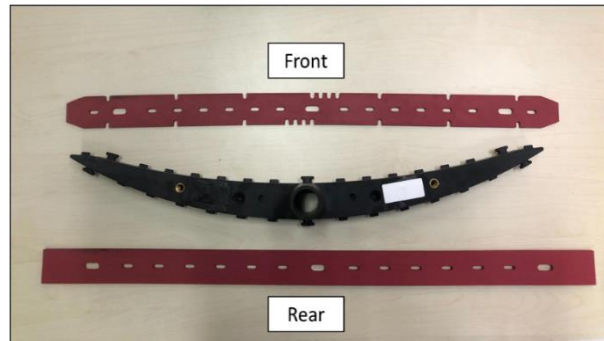


FIGURE 11-14

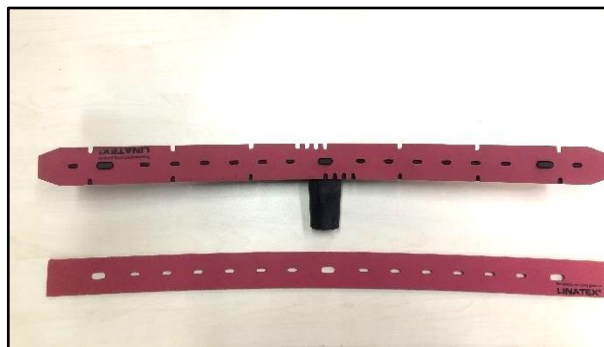


FIGURE 11-15

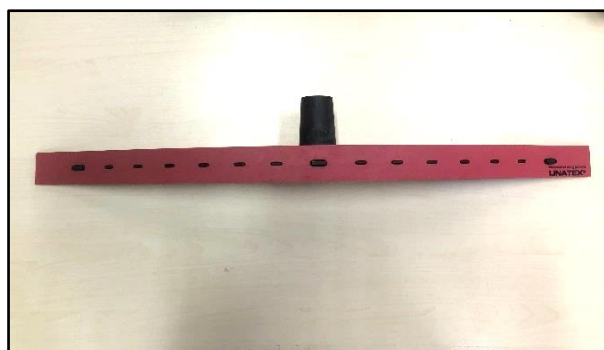


FIGURE 11-16



FIGURE 11-17



FIGURE 11-18

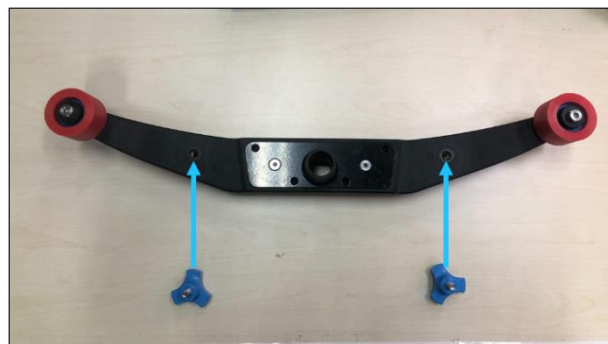


FIGURE 11-19



FIGURE 11-20

LISTE DES CONSOMMABLES:

Les outils de sol de remplacement et les pièces peuvent être achetés comme consommables et les codes de commande sont listés ci-dessous :

CODE	QTÉ	NOTES
SPT-00016	10	Paire de caoutchoucs de raclette bleus (Primothane)
SPT-00017	10	Paire de caoutchoucs de raclette rouges (Linatex)
SPT-00018	1 1	Paire de caoutchoucs de raclette rouges (Linatex) Paire de caoutchoucs de raclette bleus (Primothane)
SPT-00019	1	Rabat en caoutchouc du plateau à débris
SPT-00020	1	Tuyau de décharge des eaux usées
SPT-00021	1	Tuyau d'aspiration de la raclette
SPT-00022	1	Brosse souple (Bleue)
SPT-00023	1	Brosse standard (Noire)
SPT-00024	1	Brosse dure (Grise)
SPT-00025	1	Brosse rouleau en microfibre (Orange)
SPT-00026	1	MagicTag™ (Utilisé sur les murs)
SPT-00028	5	Pack Boîte MagicTag™, R3 Scrub Pro – Station de Chargement
SPT-00029	5	Pack Boîte MagicTag™, R3 Scrub Pro – Station de Ravitaillement
SPT-00031	10	Brosse latérale
SPT-00032	1 1 1 2	Brosse standard (Noire), Paire de caoutchoucs de raclette rouges (Linatex), Rabat en caoutchouc du plateau à débris, Brosse latérale

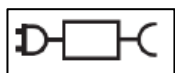
MISE À JOUR DES CARTES

Si des changements permanents (par exemple : obstacles, décorations) surviennent dans les zones de nettoyage pouvant affecter l'opération du robot à l'aide des cartes de l'établissement, les cartes doivent être immédiatement mises à jour. Contactez un distributeur agréé pour confirmer et tester une nouvelle carte pour l'opération.

CHARGEMENT DE LA BATTERIE

NOTE: Le robot n'est pas livré avec un chargeur embarqué. Veuillez utiliser le chargeur fourni par le distributeur agréé pour charger les batteries du robot.

NOTE: Avant la première utilisation, il est conseillé aux utilisateurs de charger la batterie à 100%.



Ce symbole sur la plaque signalétique informe l'utilisateur d'utiliser le robot uniquement avec le chargeur de batterie pris en charge (Modèle No : WTL2420PMGFAHLY01 /GPSC-3024-LB-01)



PRUDENCE !

1. Utilisez uniquement le chargeur de batterie fourni par un distributeur agréé.
2. Le chargeur du robot ne doit pas partager une prise de courant AC avec d'autres dispositifs.
3. Reportez-vous aux informations sur l'élimination pour la mise au rebut du robot et de la batterie.
4. Si la batterie ne se charge pas ou si la surface du chargeur devient chaude pendant le chargement, contactez immédiatement le distributeur agréé. Les actions suivantes doivent être effectuées par du personnel qualifié.



ATTENTION !

Chargez les batteries dans un endroit bien ventilé.

NOTE: Un cycle de charge complet typique dure environ 2 heures et 30 minutes.

1. Chargez la batterie quotidiennement après utilisation pour éviter la décharge excessive de la batterie.
2. Le Système de Gestion de la Batterie (BMS) empêchera la décharge excessive de la batterie en arrêtant toute commande de nettoyage lorsque le pourcentage de la batterie est inférieur à 5%.

CHARGE MANUELLE

1. Soulevez le couvercle sur le port de charge manuel (Fig. 12-1 & 12-2).
2. Insérez la fiche du chargeur de batterie (Fig. 12-3 ou Fig. 12-4) dans le port de charge.
3. Branchez un chargeur de batterie à une alimentation secteur de 240V / 110 V CA.
4. Prenez le câble du chargeur et branchez-le dans le port de charge. Le câble doit s'insérer fermement ; il faut un peu de force pour l'insérer.
5. Allumez le chargeur. Lors de la charge, le chargeur de batterie affiche une lumière ROUGE clignotante. Un cycle de charge complet typique dure environ 2,5h.
6. Lorsque la charge est terminée, le chargeur de batterie affiche une lumière VERTE statique. Ensuite, éteignez le chargeur.

NOTE: Le système de charge est isolé du robot (Fig 12-5).



FIGURE 12-1



FIGURE 12-2



FIGURE 12-3



FIGURE 12-4



FIGURE 12-5

CHARGE AVEC STATION D'ACCUEIL

NOTE: La station d'accueil doit être enregistrée sur la carte du robot pour que la fonction de charge automatisée fonctionne. Pour les instructions de configuration, reportez-vous aux manuels d'opération de la Station de Ravitaillement R3 Scrub Pro / Station de Charge Seulement R3 Scrub Pro.

NOTE: La barre de manœuvre du robot doit être en position basse et localisée.

1. Pour charger le robot avec une station d'accueil, sélectionnez 'Plus d'Options' sur la Page d'Accueil.
2. Sélectionnez 'Dock Robot' (Fig. 12-6).
3. Sélectionnez le mode de mise à quai du robot via le Mode Automatique ou Manuel (Fig. 12-7).

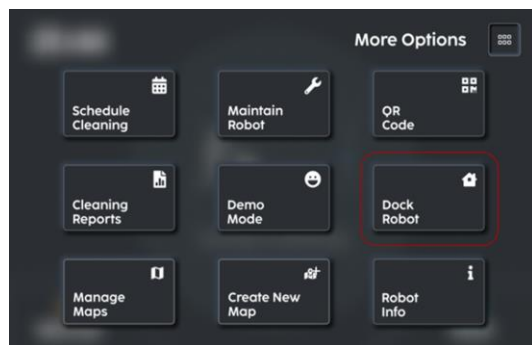


FIGURE 12-6

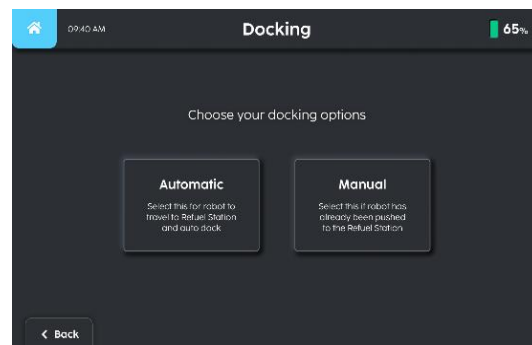


FIGURE 12-7

AMARRAGE AUTOMATIQUE

1. Si le robot n'est pas localisé, sélectionnez un point le plus proche du robot pour initier le processus de localisation (Fig. 12-8).
2. Une fois le robot localisé, sélectionnez la station d'accueil pour l'amarrage (Fig. 12-9).
3. Appuyez sur 'Démarrer' (Fig. 12-10). Si la barre de manœuvre n'est pas encore baissée, placez-la comme invité (Fig. 12-11) et l'amarrage commencera (Fig. 12-12).
4. Une fois le processus d'amarrage terminé, l'écran deviendra vert pour refléter l'état de charge de la batterie (Fig. 12-13).
5. Pour désamarrer le robot de la station, sélectionnez le bouton 'Désamarrer' bleu (Fig. 12-13 et 12-14).
6. L'écran tactile du robot reviendra à la page 'Accueil' une fois le désamarrage terminé (Fig. 12-15).

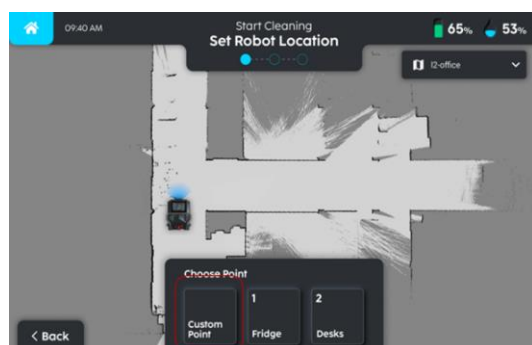


FIGURE 12-8

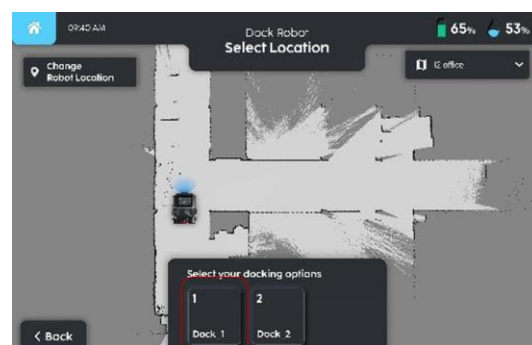


FIGURE 12-9

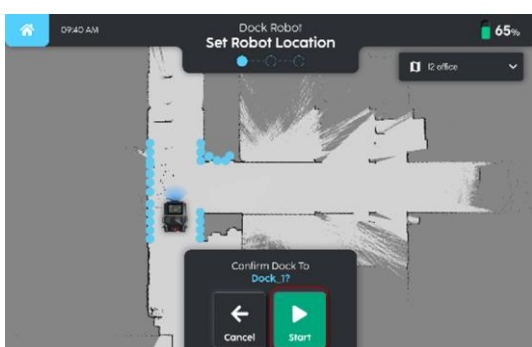


FIGURE 12-10

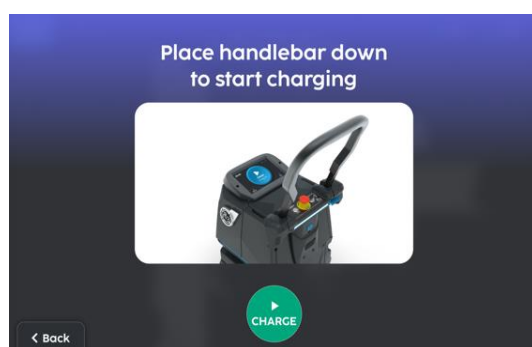


FIGURE 12-11

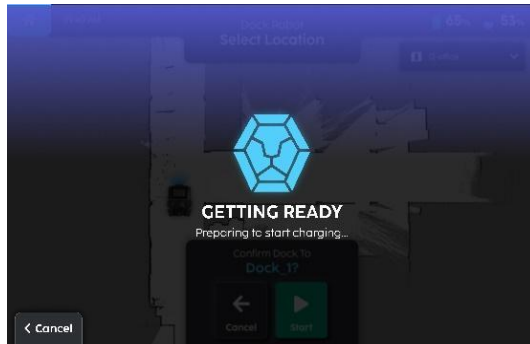


FIGURE 12-12

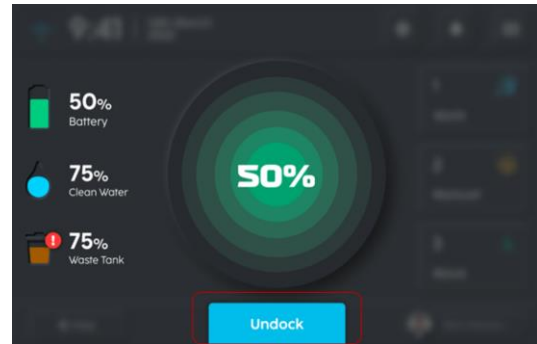


FIGURE 12-13



FIGURE 12-14

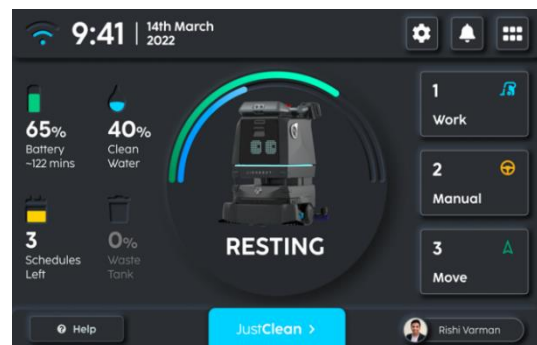


FIGURE 12-15

AMARRAGE MANUEL

1. Avec la barre de maniment en position haute, poussez le robot vers la station d'accueil.
2. Assurez-vous que les contacts de charge de la station d'accueil sont alignés avec les contacts de charge du robot.
3. Sur l'écran tactile, sélectionnez 'Amarrer le Robot' (Fig. 12-6).
4. Sélectionnez le mode d'amarrage du robot comme 'Mode Manuel' (Fig. 12-7).
5. Un écran de chargement s'affiche suivi d'une invitation à abaisser la barre de maniment (Fig. 12-16).
6. Le robot commence à charger (Fig. 12-17).
7. Pour désamarrer le robot de la station, sélectionnez le 'Désamarrer' bleu (Fig. 12-17 et 12-18).
8. L'écran tactile du robot reviendra à la page 'Accueil' une fois le désamarrage terminé (Fig. 12-19).

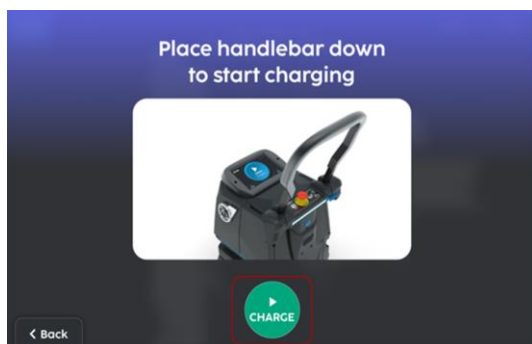


FIGURE 12-16

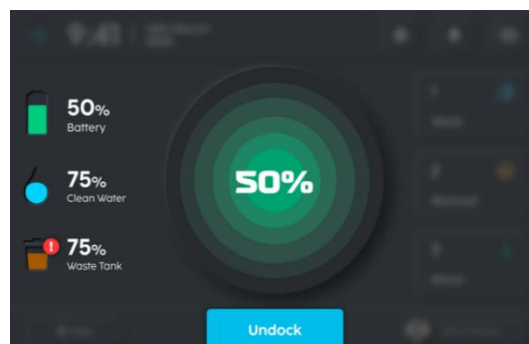


FIGURE 12-17



FIGURE 12-18

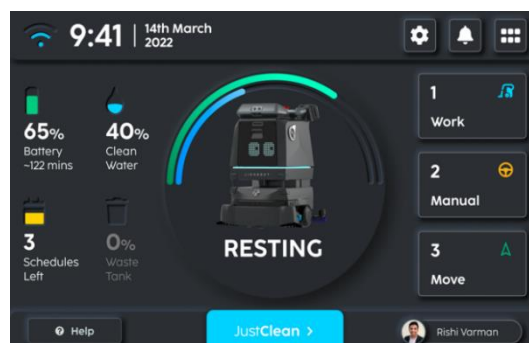


FIGURE 12-19

MISE SOUS/HORS TENSION DU R3 SCRUB PRO

NOTE: Cet interrupteur coupe la ligne d'alimentation positive de la batterie vers le reste des circuits lorsque l'interrupteur est en position éteinte.

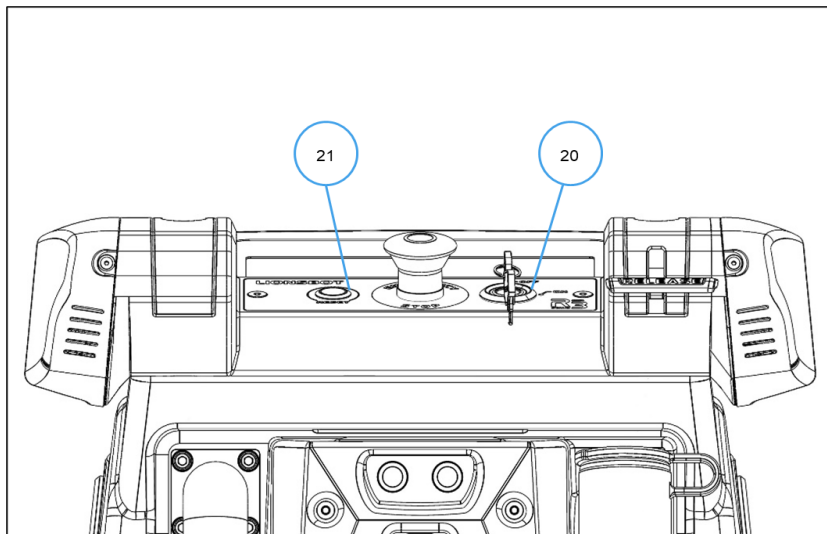


FIGURE 13-1

Pour mettre sous tension :

1. Insérez la clé (20) dans l'interrupteur comme indiqué (Fig. 13 -1).
2. Tournez l'interrupteur à clé en position 'ON'.
3. L'opérateur peut retirer la clé de l'interrupteur.
4. Appuyez sur le bouton RESET (21) (Fig. 13 – 1) à gauche du panneau de démarrage ; les LED du robot deviendront bleues, et un son de 'démarrage' sera entendu indiquant le démarrage.

Pour éteindre:

1. Tournez l'interrupteur à clé en position 'OFF'.

DÉPANNAGE

Le tableau ci-dessous répertorie quelques astuces de dépannage utiles pour les problèmes simples qui peuvent survenir avec le robot. Si le dépannage préliminaire n'est pas couronné de succès, veuillez contacter un distributeur agréé pour obtenir de l'aide.

PROBLÈME	CAUSE POSSIBLE	SOLUTION
LE ROBOT NE DÉMARRE PAS	La batterie est déchargée	Effectuez un cycle de recharge complet et essayez de redémarrer le robot.
LE ROBOT NE BOUGE PAS	Le bouton d'arrêt d'urgence est activé, indiqué par des lumières rouges clignotantes	Relâchez le bouton d'arrêt d'urgence et appuyez sur le bouton de réinitialisation, puis attendez 30 secondes.
	Le pare-chocs de sécurité est monté incorrectement, indiqué par des lumières ambres clignotantes	Démontez et remontez le pare-chocs.
LE ROBOT NE NETTOIE PAS BIEN	La pression de la brosse n'est pas adaptée au type de sol	Consultez un distributeur agréé pour obtenir de l'aide pour ajuster la pression de la brosse.
	Les brosses sont usées	Remplacez les brosses par de nouvelles.
LA RACLETTE LAISSE UNE TRACE D'EAU	L'aspirateur ne s'est pas mis en marche à l'allumage	Redémarrez le robot et vérifiez si l'aspirateur démarre correctement.
	La raclette ne s'est pas abaissée à l'allumage	Redémarrez le robot et vérifiez si la raclette s'abaisse correctement.
	L'unité d'aspiration est obstruée	Assurez-vous que le piège de la raclette est libre de toute obstruction.
		Assurez-vous que le tube de l'aspirateur est libre de toute obstruction.
		Assurez-vous que le tuyau de la raclette est clair ; rincez si nécessaire.
	Les lames en caoutchouc de la raclette sont usées	Remplacez les lames de la raclette par de nouvelles.
LE MOUVEMENT DU ROBOT S'ÉCARTE DE L'EMPLACEMENT DÉFINI PAR LA COMMANDE 'DÉPLACER'	Il y a une erreur de localisation	Répétez la procédure de localisation, en vous assurant que les scans LIDAR du robot correspondent bien aux caractéristiques de la carte.
L'UTILISATEUR NE PEUT PAS SE CONNECTER À L'APPLICATION	Identifiant et mot de passe utilisateur ne correspondent pas	Vérifiez la combinaison identifiant utilisateur – mot de passe. Le mot de passe est sensible à la casse. Contactez un distributeur agréé si nécessaire.
IMPOSSIBLE D'AJOUTER LE ROBOT À L'APPLICATION	Soit le robot soit le téléphone de l'application ne peuvent pas se connecter à Internet	Vérifiez la connexion réseau à la fois sur le robot et le téléphone.
IMPOSSIBLE DE LOCALISER LE ROBOT / ERREURS DE NAVIGATION PENDANT L'OPÉRATION	Mauvais réglages de la carte ou les capteurs du robot ne fonctionnent pas	Vérifiez la carte et confirmez le choix de la bonne carte et du bon emplacement. Vérifiez que les scans LIDAR correspondent bien aux caractéristiques de la carte ; nettoyez les LIDAR si nécessaire.

CODES DE DÉFAUT

Code de Défaut	Description
AE-1-02-002-4	Le robot est déconnecté du serveur d'ascenseur.
AE-1-02-011-0	L'ascenseur assigné au robot est occupé.
AE-3-02-007-1	Le robot a été bloqué lors de l'entrée dans l'ascenseur.
AE-3-02-008-1	Impossible de trouver la porte de l'ascenseur lors de l'entrée.
AE-3-02-009-0	La porte de l'ascenseur s'est fermée alors que le robot tentait d'entrer.
AE-3-02-010-1	Le robot est bloqué en se tournant vers la porte dans l'ascenseur.
AE-3-02-012-1	Le robot n'a pas pu entrer dans l'ascenseur.
AE-3-02-013-1	Le robot a été bloqué lors de la sortie de l'ascenseur.
AE-3-02-014-1	Impossible de trouver la porte de l'ascenseur lors de la sortie.
AE-4-02-004-3	L'ascenseur assigné se déplace vers une destination inattendue.
AE-4-02-015-0	La porte de l'ascenseur s'est fermée alors que le robot tentait de sortir.
AE-4-02-016-1	Le robot n'a pas pu sortir de l'ascenseur.

AE-4-03-001-1	Le robot est coincé en traversant la passerelle.
AE-5-02-001-4	Le robot a échoué à recevoir une affectation d'ascenseur valide.
AE-5-02-003-3	La navigation d'ascenseur a échoué.
AE-5-02-005-1	Le robot est coincé dans l'ascenseur.
AE-5-02-006-1	Le hall d'ascenseur fourni n'existe pas dans les données de la carte.
AE-5-03-000-4	Le robot a échoué à recevoir une réponse valide lors de la demande d'accès à la passerelle.
AF-1-00-000-0	Le robot exécute une récupération en marche arrière.
AF-5-01-002-0	Pente dangereuse !
AF-5-01-003-1	La mission a été rejetée car le robot est à un angle d'inclinaison critique.
AF-5-01-004-1	Mission terminée : le robot est à un angle d'inclinaison critique.
AF-8-00-001-1	Le robot recule alors que les outils de nettoyage sont baissés.
AF-8-01-001-0	Pente détectée.
AL-1-00-001-1	La demande de commande a été rejetée car la localisation n'a pas été effectuée, veuillez localiser.
AL-3-00-004-1	La pose de localisation du robot a été détectée comme mauvaise.

AL-3-00-005-1	Le robot ne peut pas bouger car le robot a perdu la localisation.
AL-5-00-003-1	Le robot est entré dans une zone inconnue de la carte, l'état de localisation sera maintenant défini sur faux, Veuillez relocaliser le robot pour continuer à utiliser.
AM-1-00-000-1	Aucun point d'intérêt de retour n'a été détecté à partir des informations de la carte chargée.
AM-1-00-001-1	Le robot ne peut pas naviguer vers le point d'intérêt de retour.
AM-1-01-008-0	Le robot exécute une récupération de rotation sur place.
AM-1-02-000-1	Zone restreinte détectée.
AM-1-02-001-1	Mission terminée : le robot est entré dans une zone restreinte.
AM-2-01-004-1	Impossible de trouver un chemin car la destination demandée est trop proche.
AM-3-01-001-1	Le robot est coincé pendant longtemps. Veuillez enlever l'obstacle autour du robot.
AM-3-01-002-1	Mission terminée : le robot s'est écarté du chemin désigné.
AM-3-01-003-1	Impossible de trouver un chemin vers la destination.
AM-3-01-005-1	La mission a été terminée après avoir été bloquée trop de fois pendant la séquence de rotation.
AM-3-01-006-1	La mission est terminée avant d'atteindre le but car la destination demandée est bloquée.

AM-3-01-007-1	Le robot ne peut pas replanifier le chemin.
AM-3-01-009-1	Le robot ne peut pas se déplacer vers le but depuis sa position actuelle.
AM-3-01-010-1	Mission terminée en raison de l'abandon du chemin de nettoyage par le robot.
AM-3-01-015-1	Le but est inaccessible depuis la position du robot, non relié par des passerelles.
AM-4-02-002-1	La mission a été rejetée car le robot se trouve dans une zone restreinte.
AM-5-03-000-9	La mission a été rejetée car le robot n'a pas pu récupérer la carte de destination fournie.
AM-5-03-001-9	La mission a été rejetée car le hall fourni n'existe pas dans la carte actuelle ou la carte de destination.
AP-1-02-000-1	La mission a été rejetée car le robot est à proximité d'un obstacle négatif.
AP-2-01-000-1	Obstacle détecté pendant le mouvement.
AP-3-01-001-1	Le robot ne peut pas se déplacer vers le point de départ car il est occupé ou trop près d'un obstacle.
AP-4-02-001-1	Mission terminée : le robot est à proximité d'un obstacle négatif.
AP-4-03-000-2	La mission a été rejetée car le diagnostic du sonar est en état d'erreur.
AP-4-03-001-2	La mission a été terminée car le diagnostic du sonar est en état d'erreur.

AP-4-04-000-1	La mission a été rejetée car le diagnostic de perception est en état d'erreur.
AP-4-04-001-1	La mission a été terminée car le diagnostic de perception est en état d'erreur.
AP-4-06-001-9	Erreur de l'unité de surveillance intégrée.
AP-4-06-004-9	Demande de mission rejetée : Erreur de l'unité de surveillance intégrée.
AP-4-06-005-9	Mission terminée : Erreur de l'unité de surveillance intégrée.
AP-5-05-000-9	Erreur système (Défaillance du LIDAR) !
AP-5-06-000-9	Erreur système (Défaillance de l'Imu) !
AS-4-00-000-2	La mission a été rejetée car l'état du système est en état d'erreur.
AS-4-00-001-2	La mission a été terminée car l'état du système est en état d'erreur.
AS-4-00-002-3	Le robot ne peut pas bouger car l'état du système est en état d'erreur.
HA-1-00-000-1	La mission a été rejetée car le capteur hall de la barre de maniement a été déclenché, rangez correctement la barre de maniement.
HA-3-00-002-1	Le robot ne peut pas bouger car la barre de maniement n'est pas correctement rangée.
HA-4-00-001-1	La mission a été terminée car le capteur hall de la barre de maniement a été déclenché, rangez correctement la barre de maniement.

HB-2-05-000-1	La mission a été rejetée car il est détecté que la carte RFID manque.
HB-2-05-002-1	La mission a été rejetée car il est détecté que le module RFID manque.
HB-2-07-000-9	La mission a été rejetée car il est détecté que la carte de rinçage manque.
HB-3-05-001-1	La mission a été terminée car il est détecté que la carte RFID manque.
HB-3-05-003-1	La mission a été terminée car il est détecté que le module RFID manque.
HB-3-06-000-9	La mission a été rejetée car il est détecté que l'ECU manque : connexion lâche, ou pas connectée du tout.
HB-3-07-001-9	La mission a été terminée car il est détecté que la carte de rinçage manque.
HB-4-06-001-9	La mission a été terminée car il est détecté que l'ECU manque : connexion lâche, ou pas connectée du tout.
HC-2-01-003-1	La mission a été rejetée car il est détecté que l'outil de sol arrière manque.
HC-2-08-002-1	La mission a été rejetée car la pression de l'aspirateur est trop basse.
HC-2-08-004-1	La mission a été rejetée car la pression de l'aspirateur est trop élevée.
HC-2-10-000-1	La mission a été rejetée car il est détecté que l'outil de sol manque.

HC-2-11-000-1	La mission a été rejetée car il est détecté que plusieurs outils de sol arrière sont présents.
HC-2-11-002-1	La mission a été rejetée car un outil de sol arrière inconnu est détecté.
HC-3-00-000-9	L'outil de sol n'a pas atteint la position commandée.
HC-3-01-000-1	Demande de mission rejetée : l'outil de sol est encore abaissé.
HC-3-01-002-2	La mission a été rejetée car les outils de nettoyage sont en état d'erreur.
HC-3-01-004-1	La mission a été terminée car il est détecté que l'outil de sol arrière manque.
HC-3-01-005-9	L'encodeur de la raclette ne répond pas - Veuillez vérifier si le fil de l'encodeur est débranché ou si le moteur est bloqué.
HC-3-01-006-1	L'interrupteur de limite supérieure de la raclette n'a pas été déclenché lors du retour à la position initiale.
HC-3-01-007-1	L'interrupteur de limite inférieure de la raclette n'a pas été déclenché lors de l'abaissement.
HC-3-01-008-2	La raclette n'a pas atteint la position commandée.
HC-3-01-009-1	Échec de la calibration de la raclette - La raclette n'atteint pas l'interrupteur de limite ou le câble n'est pas correctement connecté.
HC-3-02-000-1	Le robot ne peut pas se déplacer car les interrupteurs de limite latéraux sont activés.

HC-3-02-001-1	L'interrupteur de limite de l'outil de sol n'a pas été déclenché pendant l'étalonnage ou lors du retour à la position initiale, vérifiez si quelque chose est coincé entre l'outil de sol et le corps du robot, ou si le fil de l'interrupteur de limite est débranché.
HC-3-06-001-1	Demande de mission rejetée : le réservoir d'eau propre est vide.
HC-3-06-002-1	Demande de mission rejetée : le réservoir de récupération est plein.
HC-3-06-003-1	Réservoir d'eau propre vide.
HC-3-06-004-1	Réservoir de récupération plein.
HC-3-08-003-1	La mission a été terminée car la pression de l'aspirateur est trop basse.
HC-3-08-005-1	La mission a été terminée car la pression de l'aspirateur est trop élevée.
HC-3-09-000-1	La mission a été rejetée car le sac à poussière n'est pas connecté.
HC-3-09-001-1	La mission a été terminée car le sac à poussière n'est pas connecté.
HC-3-10-001-1	La mission a été terminée car l'outil de sol est détecté comme manquant.
HC-3-10-006-1	L'interrupteur de limite de la brosse latérale n'a pas été déclenché lors du retour à la position initiale.
HC-3-10-008-1	Échec de la calibration de la brosse latérale - La brosse latérale n'atteint pas l'interrupteur de limite ou le câble n'est pas correctement connecté.

HC-3-11-001-1	La mission a été terminée car plusieurs outils de sol arrière sont détectés.
HC-3-11-003-1	La mission a été terminée car un outil de sol arrière inconnu est détecté.
HC-3-11-004-1	Échec de la calibration de l'outil de sol - L'outil de sol n'atteint pas l'interrupteur de limite ou le câble n'est pas correctement connecté.
HC-4-00-001-9	Le câble de direction de l'outil de sol est débranché.
HC-4-01-001-2	La mission a été terminée car les outils de nettoyage sont en état d'erreur.
HC-4-07-001-1	Drainage interrompu.
HC-4-08-001-1	Mission terminée car le moteur de l'aspirateur a échoué.
HC-4-08-006-1	Le moteur de l'aspirateur est en état de surintensité.
HC-4-08-007-9	Le moteur de l'aspirateur est en état de sous-intensité.
HC-4-10-002-1	Le moteur de la brosse principale est en état de surintensité.
HC-4-10-003-9	Le moteur de la brosse principale est en état de sous-intensité.
HC-4-10-004-9	Le moteur de la brosse latérale est en état de sous-intensité.
HC-4-10-005-9	L'encodeur de la brosse latérale ne répond pas - Veuillez vérifier si le fil de l'encodeur est débranché ou si le moteur est bloqué.

HC-4-10-007-2	La brosse latérale n'a pas atteint la position commandée.
HC-4-12-000-9	La pompe de rinçage est en état de surintensité.
HC-4-12-001-9	La pompe de rinçage est en état de sous-intensité.
HC-5-08-000-9	Échec de l'aspirateur !
HC-8-06-000-0	Le réservoir d'eau propre est plein.
HC-8-07-000-0	Vidange terminée.
HD-3-00-001-1	Amarrage terminé car la station d'accueil ne peut pas être localisée (le LIDAR ne peut pas détecter le profil V, la caméra ne peut pas trouver le code QR).
HD-3-00-002-1	Amarrage terminé car la station d'accueil a été bloquée trop longtemps. Veuillez retirer l'obstacle pour commencer la charge !
HD-3-00-005-1	Échec du démarrage du chargeur sans fil, vérifiez le point de charge !
HD-3-00-006-1	Amarrage terminé car il n'a pas pu trouver la station d'accueil lors de la récupération d'amarrage.
HD-3-00-007-1	Amarrage terminé car il a été bloqué lors de la récupération d'amarrage.
HD-3-00-008-1	Amarrage terminé car le robot n'a pas réussi à se connecter au zigbee de la station d'accueil.
HD-3-00-012-9	Ventilateur de refroidissement de la station d'accueil défectueux.
HD-3-00-017-1	La station d'accueil est déjà appariée à un autre appareil.

HD-3-01-001-1	Le robot est bloqué pendant longtemps. Veuillez dégager les obstacles autour du robot.
HD-3-01-002-1	Le robot n'a pas réussi à se désamarrer.
HD-3-02-003-9	La vanne à boisseau sphérique ne s'ouvre pas correctement.
HD-3-02-004-9	La vanne à boisseau sphérique ne se ferme pas correctement.
HD-4-00-003-3	Échec de l'amarrage après plusieurs tentatives. Le robot n'a pas pu voir le profil V ou le code QR !
HD-4-00-009-1	Le robot n'a pas fait un bon contact avec la station d'accueil.
HD-4-00-013-3	Le chargeur de la station d'accueil surchauffe.
HD-4-00-014-3	Les contacts de charge de la station d'accueil surchauffent.
HD-4-01-004-1	Quelqu'un essaie de forcer le désamarrage du robot. Veuillez vérifier le robot.
HD-4-02-001-9	La mission a été rejetée car la vanne à boisseau sphérique du robot est ouverte.
HD-4-02-002-9	La mission a été terminée car la vanne à boisseau sphérique du robot est ouverte.
HD-5-00-015-9	Le capteur de débit d'entrée de la station d'accueil est en état d'erreur.
HD-5-00-016-9	L'interrupteur à flotteur du réservoir de vidange de la station d'accueil a été déclenché.

HD-5-02-000-9	La vanne à boisseau sphérique de la station d'accueil est obstruée.
HD-5-02-005-1	Impossible de vider le réservoir sale à cause de la vanne à boisseau sphérique obstruée.
HD-8-00-000-0	Amarrage réussi.
HD-8-00-004-0	La charge d'amarrage a commencé.
HD-8-00-018-0	Amarrage commencé.
HD-8-00-019-0	Amarrage réaligné.
HD-8-01-000-0	Désamarrage réussi.
HD-8-01-003-0	Désamarrage commencé.
HP-1-02-000-1	La batterie est faible.
HP-1-02-007-1	Tension de la batterie basse.
HP-1-02-008-1	Niveau de la batterie critique. 0% de batterie, veuillez envoyer à charger.
HP-1-03-003-1	Demande de mission rejetée : la batterie est en charge.
HP-2-02-003-1	Demande de mission rejetée : le niveau de la batterie est trop bas.
HP-3-02-004-1	Demande de mission rejetée : la tension de la batterie est trop basse.
HP-3-02-005-1	Mission terminée : le niveau de la batterie est trop bas.

HP-3-03-001-1	Le quai était en charge mais a arrêté de charger de manière inattendue.
HP-5-02-006-1	Mission terminée : la tension de la batterie est trop basse. Veuillez contacter votre technicien.
HP-5-04-000-9	Impossible d'activer le contacteur du robot en raison d'une erreur de tension.
HP-8-03-000-0	Chargement terminé.
HP-8-03-004-0	Chargement commencé.
HP-8-03-005-0	Chargement arrêté.
HS-2-00-002-1	Demande de mission rejetée : estop est déclenché.
HS-2-01-002-1	Demande de mission rejetée : le pare-chocs est déclenché.
HS-3-00-000-1	E-stop déclenché.
HS-3-01-000-0	Pare-chocs déclenché.
HS-3-01-006-1	Le robot ne peut pas se déplacer car le pare-chocs n'est pas correctement attaché.
HS-4-00-003-1	Mission terminée : estop est déclenché.
HS-4-01-003-0	Mission terminée : le pare-chocs est déclenché.
HS-4-01-004-1	La mission a été rejetée car le capteur hall du pare-chocs a été déclenché, probablement pas correctement connecté.

HS-4-01-005-1	La mission a été terminée car le capteur hall du pare-chocs a été déclenché, probablement pas correctement connecté.
HS-4-04-002-9	Demande de mission rejetée : échec du battement de cœur.
HS-4-04-003-9	Mission terminée : échec du battement de cœur.
HS-4-05-000-2	Alimentation déclenchée.
HS-4-05-003-9	La mission a été terminée car l'état du système est en état d'erreur.
HS-5-05-002-9	la mission a été rejetée parce que l'IPS est en état d'erreur.
HS-8-00-001-0	E-stop relâché.
HS-8-05-001-0	Alimentation rétablie.
HT-3-00-000-9	L'encodeur de l'outil de sol ne répond pas - Veuillez vérifier si le fil de l'encodeur est débranché ou si le moteur est bloqué.
HT-3-00-001-9	L'encodeur de la pompe à eau fraîche ne répond pas.
HT-3-00-002-9	L'encodeur de la pompe à produits chimiques ne répond pas.
HT-3-02-001-1	La mission a été rejetée car le moteur du robot est en état d'erreur.
HT-4-02-002-2	Le moteur du robot est entré en état d'erreur. Pour résoudre ce problème, veuillez réinitialiser les pilotes à l'aide de l'e-stop.

HT-4-02-003-3	Le robot ne peut pas se déplacer car les moteurs sont trop chauds.
HT-5-02-000-1	Erreur système (Défaillance du moteur du pilote) !
SS-0-01-000-0	Mission réussie.
SS-8-01-002-0	P2P commencé.
SS-8-01-003-0	Nettoyage commencé.

SPÉCIFICATIONS

TAUX D'ÉCOULEMENT DE LA SOLUTION

Taux d'écoulement à pleine vitesse	
Mode autonome	0.42 L/min
Mode manuel	0.42 L/min

SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES (TELLES QU'INSTALLÉES ET TESTÉES SUR L'UNITÉ)

Modèle		R3 Scrub Pro
Tension, Batteries	V	24
Capacité de la Batterie (max)	Ah	40
Indice de Protection		IPX3
Niveau de Pression Acoustique IEC 60335-2-72 : 2002 Amend. 1 :2005, ISO 11203, ISO 3744	dB(A)/20μPa	68
Poids Brut du Véhicule*	kg	106
Poids de Transport**	kg	85.5
Gradabilité Maximale – Transport Manuel		2% (1.15°)
Gradabilité Maximale – Nettoyage Manuel		2% (1.15°)
Gradabilité Maximale - Autonome		2% (1.15°)
Longueur de la Machine	cm	65.33
Hauteur de la Machine (Barre de guidage)	cm	99
Hauteur de la Machine (Couvercle)	cm	82.7
Largeur de la Machine	cm	56
Largeur de la Machine avec Raclette	cm	59.5
Largeur Minimale de Tournage dans l'Allée - Manuel	cm	90
Capacité du Réservoir d'Eau Propre	L	21
Capacité du Réservoir d'Eau Usée	L	21
Vitesse du Robot – Autonome (Max Avant)	m/s	1
Taille du Compartiment de la Batterie (approximatif)		
Hauteur (maximale)	cm	16
Largeur (maximale)	cm	18.8
Longueur (maximale)	cm	28
Taille de la brosse principale		
Diamètre de la Brosse Principale – (Quantité de 1)	cm	8
Vitesse de la Brosse Principale	RPM	1200
Largeur de la Brosse Principale (chemin de nettoyage)	cm	36.6
Taille de la brosse latérale		
Diamètre de la Brosse Latérale – (Quantité de 1)	cm	20
Vitesse de la Brosse Latérale	RPM	100
Largeur de la Brosse Latérale (chemin de nettoyage)	cm	20

*Poids Brut du Véhicule : Machine standard sans options, réservoir d'eau propre plein et réservoir d'eau usée vide, avec brosses de nettoyage, batteries installées.

**Poids de Transport : Machine standard sans options, réservoirs d'eau propre et d'eau usée vides, avec batteries installées.

GLOSSAIRE

Glossaire des termes	
Terme	Description
JustClean™	Nom d'une méthode d'exploitation d'un robot autonome de nettoyage de sol. La méthode JustClean™ décrite dans le manuel est facile à utiliser, par n'importe qui, sans avoir besoin de connaissances en robotique, avec un minimum d'actions nécessaires pour configurer et utiliser le robot.
MagicTag™	Un balise pour activer un robot autonome pour réaliser des actions spécifiques à un lieu

INFORMATIONS DE CONTACT

Fabricant d'Équipement d'Origine pour R3 SCRUB PRO:

LionsBot International Pte Ltd

**Kranji Green, 28 Kranji Loop,
#03-05/06 Singapore 739571**

Email: hello@lionsbot.com

T: +65 6595 4565 | DID: +65 6595 4552