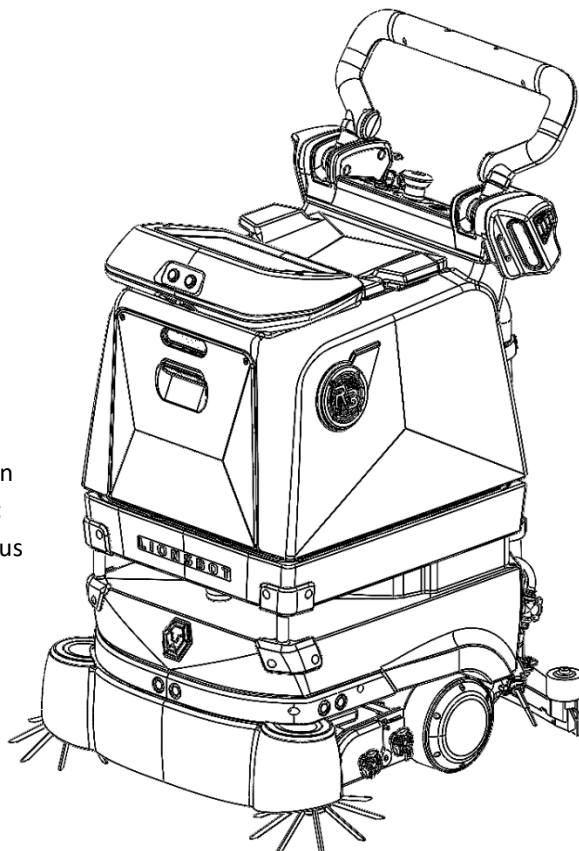


LIONSBOT R3 SCRUB PRO

GEBRUIKSAANWIJZING

GEBRUIKSAANWIJZING
ORIGINELE INSTRUCTIES



Voor de nieuwste
handleidingen en
bedieningshandleidingen
in andere talen, bezoek:
www.lionsbot.com/contact-us



WAARSCHUWING!

De bediening van deze machine is strikt voorbehouden aan getrainde en gekwalificeerde operators.

BEDIENINGSHANDLEIDING

Versie 1 (11/2023)



ORIGINELE INSTRUCTIEHANDLEIDING



LIONSBOT

INHOUDSOPGAVE

INLEIDING	5
ONDERDELEN EN SERVICE	5
MODIFICATIES.....	5
NAAMPLAATJE	5
DE MACHINE UITPAKKEN	5
DE MACHINE VERVOEREN	6
VOORZICHTIGHEID EN WAARSCHUWINGEN	6
REGELGEVING	10
KEN UW MACHINE	11
BEGRIJP AUTONOMIE	15
BEREID DE MACHINE VOOR GEBRUIK	16
ONTVANGEN EN VOORBEREIDEN VAN DE R3 SCRUB PRO	16
HANTEREN VAN DE VERPAKTE ROBOT	16
BATTERIJ	16
UITPAKKEN VAN DE ROBOT	16
INSTALLATIE VAN DE BORSTEL	17
INSTALLATIE VAN DE ZIJBORSTELS	18
INSTALLATIE VAN DE VUILBAK	20
SQUEEGEE INSTALLEREN	21
HET SCHOONWATERTANK VULLEN	22
WATERPEIL CONTROLEREN	23
R3 SCRUB PRO TOUCHSCREEN INSTALLATIE	24
INITIËLE INSTALLATIE.....	25
INLOGGEN MET LOKALE ACCOUNT (AANBEVOLEN)	26
INLOGGEN MET LIONSBOT ID (OPTIONEEL)	28
INLOGGEN MET LIONSCLEAN APP (OPTIONEEL)	29
GEBRUIKERSACCOUNTBEHEER.....	30
KAARTEN BEHEREN	32
NIEUWE KAART TOEVOEGEN/CREËREN	32
KAART VERWIJDEREN	33
KAARTEDITOR	34
ROBOT WERKEN	37
ALS DE ROBOT NIET GELOKALISEERD IS	37
LOCALIZED ROBOT	38
JustClean™	39

HANDMATIG REINIGEN	42
INSTELLINGEN	43
WIFI.....	44
MOBIEL/4G	45
ROBOT RESETTEN	45
RAPPORTEN	46
R3 SCRUB PRO APP EN INITIËLE INSTELLING	47
MIJN ROBOTS	50
APP-COMMANDO'S	53
RAPPORTEN	53
FACILITEITSKAART.....	54
EEN PROBLEEM RAPPORTEREN.....	54
VOORDAT U DE R3 SCRUB PRO GEBRUIKT	56
VERVOEREN VAN DE R3 SCRUB PRO UIT DE OPSLAG.....	57
HET CONTROLEREN VAN HET BATTERIJNIVEAU.....	57
HET LOKALISEREN VAN DE ROBOT	58
VERIFICATIE VAN LOKALISATIE	59
GEBRUIK VAN DE R3 SCRUB PRO	60
INITIËLE CONTROLEPROCEDURE	60
BEWEGING VAN PUNT NAAR PUNT	61
MENSELIJKE ROBOT INTERFACE - BEDIENINGSSIGNALEN	63
NA GEBRUIK	65
HET LEGEN VAN DE VUILWATERTANK.....	66
HET REINIGEN VAN DE VUILWATERTANK	67
HET LEGEN VAN DE SCHOONWATERTANK.....	69
HET REINIGEN VAN DE SCHOONWATERTANK.....	71
REINIGEN/VERVANGEN VAN DE VLOERGEREEDSCHAPPEN	72
DE HOOFDBORSTEL REINIGEN.....	72
DE VUILNISBAK REINIGEN.....	72
DE ZUIGMOND RUBBER REINIGEN	73
REINIGEN VAN DE ZUIGMONDVAL/SLANG	74
DE ZIJBORSTELS VERVANGEN.....	75
DE R3 SCRUB PRO AFVEGEN	76
OPSLAG IN KOUDERE KLIMATEN	76
ONDERHOUDSSHEMA	77
WATERFILTER VERVANGEN	78

ZUIGMONDRUBBER VERVANGEN	80
VERBRUIKSMATERIALENLIJST	84
HET BIJWERKEN VAN DE KAARTEN.....	84
DE BATTERIJ OPLADEN	85
MANUEEL OPLADEN	85
OPLADEN MET DOCKINGSTATION.....	86
AUTOMATISCH DOCKEN.....	86
MANUEEL DOCKEN	88
HET IN-/UITSCHAKELLEN VAN DE R3 SCRUB PRO	89
PROBLEEMOPLOSSING	90
STORINGSCODE WEERGAVE	91
SPECIFICATIES	101
STROOMSNELHEID VAN DE OPLOSSING	101
TECHNISCHE SPECIFICATIES (ZOALS GEÏNSTALLEERD EN GETEST OP DE EENHEID).....	102
GLOSSARIUM.....	103
CONTACTINFORMATIE	104

INLEIDING

Deze handleiding helpt u het meeste uit de LionsBot Schrobmachine te halen. Lees het grondig door voordat u de machine bedient.

OPMERKING: Vetgedrukte nummers tussen haakjes verwijzen naar een item dat geïllustreerd is op pagina's 10 – 13.



WAARSCHUWING!

De bediening van deze machine is strikt voorbehouden aan getrainde en gekwalificeerde operators.

Deze machine is alleen geschikt voor commercieel gebruik, bijvoorbeeld in hotels, scholen, fabrieken, winkels, kantoren en verhuurbedrijven. De LionsBot R3 Scrub Pro is een op batterijen werkende vloerreinigingsmachine.

ONDERDELEN EN SERVICE

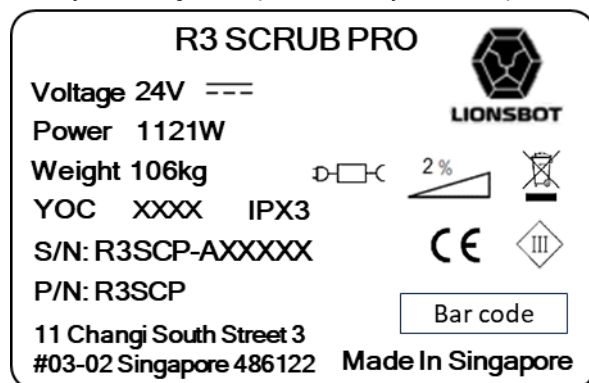
Reparaties dienen, indien nodig, uitgevoerd te worden door LionsBot International Pte Ltd of een Geautoriseerde Distributeur, die over fabrieksgeschoold servicemedewerkers beschikt en een voorraad van originele vervangingsonderdelen en accessoires van LionsBot onderhoudt. Bel LionsBot International Pte Ltd voor reparatieonderdelen of service. Gelieve het model en het serienummer te specificeren wanneer u informeert naar onderdelen en service.

MODIFICATIES

Wijzigingen en toevoegingen aan de reinigingsmachine die de capaciteit en veilige werking beïnvloeden, mogen niet door de klant of gebruiker worden uitgevoerd zonder voorafgaande schriftelijke goedkeuring van LionsBot International Pte Ltd. Niet-goedgekeurde wijzigingen zullen de machinegarantie ongeldig maken en de klant aansprakelijk stellen voor eventuele daaruit voortvloeiende ongevallen.

NAAMPLAATJE

De sticker met het serienummer bevindt zich aan de achterzijde links van de robot. Gelieve dit serienummer te verstrekken bij elke vraag om hulp/service of bij de aankoop van reserveonderdelen.



Het serienummer is als volgt opgebouwd:

1. De eerste vijf letters (R3SCP).
2. De volgende zes tekens (AXXXXX) coderen de fabriek (A) en het opeenvolgende nummer van het product.
3. Het onderdeelnummer (R3SCP) duidt het producttype aan.

SERIENUMMER _____

DE MACHINE UITPAKKEN

Inspecteer bij levering van de machine zorgvuldig de verzendverpakking en de machine op schade. Als er schade zichtbaar is, bewaar dan de verzenddoos (indien van toepassing) zodat deze geïnspecteerd kan worden. Neem onmiddellijk contact op met de klantenservice van LionsBot om een schadeclaim voor de vracht in te dienen.

DE MACHINE VERVOEREN



LET OP!

Voordat u de machine op een vrachtwagen of aanhangwagen vervoert, zorg ervoor dat het volgende is uitgevoerd:

- Alle tanks zijn leeg.
- De robot is correct terug in de krat geplaatst en vastgesjord.



WAARSCHUWING!

Tijdens het laden/lossen loopt de gebruiker het risico dat de robot omvalt en blootgesteld wordt aan pletgevaaren. De operator en de spotter zijn verantwoordelijk voor het identificeren en minimaliseren van gevaren bij het laden/lossen en het nemen van veiligheidsmaatregelen.

VOORZICHTIGHEID EN WAARSCHUWINGEN

SYMBOLEN

LionsBot gebruikt de onderstaande symbolen om potentieel gevaarlijke situaties aan te duiden. Lees deze informatie altijd zorgvuldig door en neem de nodige stappen om personeel en eigendommen te beschermen.



LET OP!

Duidt op een situatie die, indien niet vermeden, kan leiden tot grote schade aan de apparatuur.



GEVAAR!

Duidt op een dreigende gevaarlijke situatie die, indien niet vermeden, kan resulteren in ernstig letsel of de dood.



WAARSCHUWING!

Geeft een mogelijk gevaarlijke situatie aan die, indien niet vermeden, kan leiden tot letsel of grote schade aan de apparatuur.



Lees alle instructies voordat u het apparaat gebruikt.

ALGEMENE VEILIGHEIDSINSTRUCTIES

Specifieke voorzorgsmaatregelen en waarschuwingen zijn opgenomen om u te waarschuwen voor het potentiële gevaar van machinebeschadiging of lichamelijk letsel. Deze machine is voor commercieel gebruik, bijvoorbeeld in hotels, scholen, fabrieken, winkels en kantoren, en niet voor normale huishoudelijke schoonmaakdoeleinden.



WAARSCHUWING!

- Deze machine mag alleen gebruikt worden door goed getrainde, gekwalificeerde en geautoriseerde operators.
- Deze machine is niet bedoeld voor gebruik door personen (inclusief kinderen) met verminderde fysieke, zintuiglijke of mentale capaciteiten, of een gebrek aan ervaring en kennis.
- Voorkom plotseling stoppen op hellingen of inclines. Vermijd abrupte scherpe bochten. Gebruik een lage snelheid bij het afdalen van hellingen.
- Let op het Bruto Voertuig Gewicht, GVW, van de machine bij het laden, duwen, tillen of ondersteunen van de machine.
- Laad batterijen alleen op in goed geventileerde ruimtes, weg van open vuur. Rook niet tijdens het opladen van de batterijen.
- Verwijder alle sieraden bij het werken in de buurt van elektrische componenten.
- Zet de machine uit en koppel de batterijen los voordat u aan elektrische componenten werkt.
- Gebruik geen brandbare schoonmaakmiddelen, bedien de machine niet op of in de buurt van deze middelen, of bedien de machine niet in gebieden waar brandbare vloeistoffen aanwezig zijn.
- Reinig deze machine niet met een hogedrukreiniger.
- Gebruik alleen de borstels die bij het apparaat zijn geleverd of die in de handleiding zijn gespecificeerd. Het gebruik van andere borstels kan de veiligheid in gevaar brengen.
- Kijk niet naar de laserstralen van de machine. Dit kan permanente oogschade veroorzaken. Lasers zijn veilig voor de ogen als ze kort worden bekeken, zoals om te bepalen dat ze werken. Kijk niet direct in lasers of staar er niet naar zonder beschermende laser veiligheidsbril te dragen.



LET OP!

- Deze machine is niet goedgekeurd voor buitengebruik.
- Deze machine is niet geschikt voor het opnemen van gevaarlijk stof.
- Gebruik geen scarificeerschijven en slijpstenen. Gebruik alleen borstels die bedoeld zijn voor vloerreiniging. Lionsbot is niet verantwoordelijk voor schade aan vloeroppervlakken veroorzaakt door het gebruik van verkeerde of ongeschikte borstels.
- Zorg ervoor dat derden, met name kinderen, niet in gevaar komen bij het bedienen van deze machine.
- Lees alle instructies die betrekking hebben op die service taak zorgvuldig door voordat u enige servicefunctie uitvoert.
- Schakel de machine na gebruik uit bij de stroomschakelaar, laat de machine niet onbeheerd achter waar anderen erbij kunnen.
- Schakel de machine UIT en verwijder de sleutel voordat u de borstels verandert en voordat u toegangspanelen opent.
- Neem voorzorgsmaatregelen om te voorkomen dat haar, sieraden of losse kleding verstrikt raken in bewegende delen.
- Wees voorzichtig bij het verplaatsen van deze machine bij temperaturen onder het vriespunt. Water in de oplossing-, herstel- of wasmiddeltanks of in de slangen kan bevriezen, wat schade kan veroorzaken aan kleppen, pompen en fittingen. Spoel het met ruitensproeiervloeistof voor lage temperaturen.
- De batterijen moeten uit de machine worden verwijderd voordat de machine wordt afgedankt. De verwijdering van de batterijen moet veilig gebeuren in overeenstemming met uw lokale milieuvoorschriften.
- Gebruik de machine niet op oppervlakken met een helling die de op de machine aangegeven helling overschrijdt.
- Alle deksels moeten worden gepositioneerd zoals aangegeven in de handleiding voordat de machine wordt gebruikt.
- Deze machine mag alleen binnen worden gebruikt en opgeslagen.
- Spuit deze machine niet met onder druk staand water.
- Om schade of letsel te voorkomen, gebruikt u alleen de originele kist om de machine tijdens het vervoer te beveiligen.
- Bedien de machine niet in een omgeving die 104°F (40°C) overschrijdt.
- Bedien de machine niet zonder de bumper (3) op zijn plaats.
- Vermijd het duwen van de machine op trappen of roltrappen, in open liftschachten, of naar een gebied waar een significante hoogteverandering is. Ernstige machineschade kan het gevolg zijn als deze van trappen, roltrappen of open schachten valt. De machine kan geen trappen klimmen. De machine is alleen ontworpen voor gebruik op vlakke oppervlakken (minder dan 2% helling).
- Bij het handmatig duwen van de machine om navigatiekaarten te ontwikkelen als onderdeel van het opnemen van de autonome plannen, is het de verantwoordelijkheid van de operator om contact met obstakels en personen te vermijden. De machine zal deze niet vermijden in de handmatige

VOORZICHTIGHEID EN WAARSCHUWINGEN SPECIFIEK VOOR DE 2D-MAPPINGSENSOR (1)



LET OP!

KLASSE 1 LASERPRODUCT

De 2D-mappingssensor komt overeen met laserklassificatie 1 (veilig voor de ogen). De laserstraal is niet zichtbaar voor het menselijk oog.

- Het gebruik van bedieningselementen, aanpassingen of het uitvoeren van procedures die hierin niet zijn gespecificeerd, kan leiden tot gevaarlijke blootstelling aan straling.
- Open de behuizing niet (het openen van de behuizing schakelt de laser niet uit).
- Let op de laserveiligheidsvoorschriften zoals per IEC 60825-1 (laatste versie).



WAARSCHUWING!

Risico Van Potentiaalvereffening

De 2D-mappingssensor is ontworpen om te worden gebruikt in een systeem met professionele aarding van alle aangesloten apparaten en montageoppervlakken naar hetzelfde aardingspotentiaal. Als aan deze voorwaarde niet wordt voldaan, kunnen potentiaalvereffeningsstromen langs de kabelafschermingen lopen, wat de volgende gevaren kan veroorzaken:

- Gevaarlijke contactspanning op de metalen behuizing
- Storing of vernietiging van de LiDAR
- Verhitting van de kabels met mogelijke spontane ontbranding.

BEWAAR DEZE INSTRUCTIES

REGELGEVING

Dit product bevat radioapparatuur die werkt binnen de frequentiebanden en met het maximaal TX vermogen zoals hieronder aangegeven:

Frequentiebereik [MHz]	Max TX vermogen [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

KEN UW MACHINE

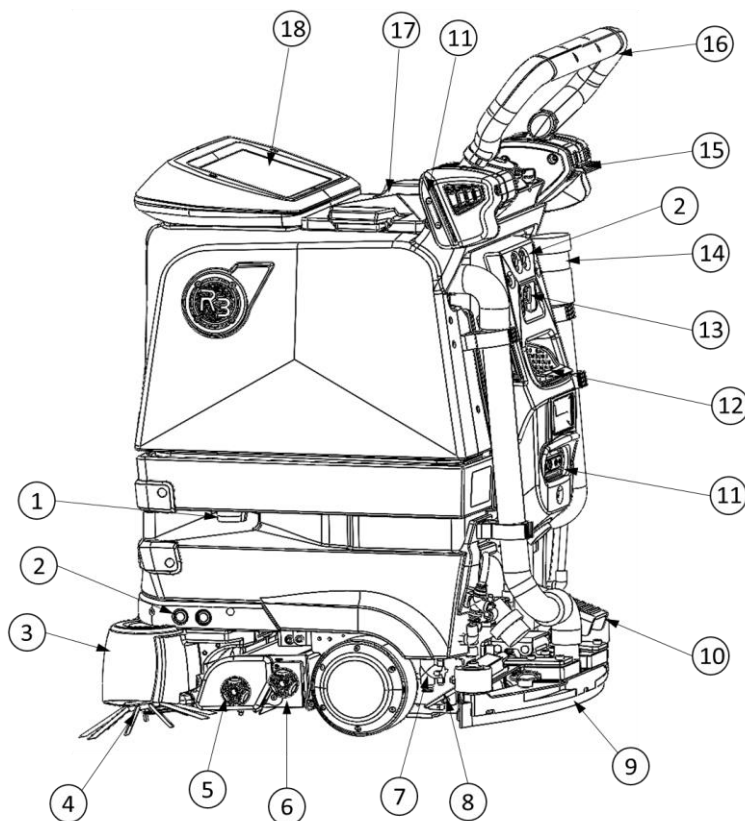
Terwijl u deze handleiding leest, zult u af en toe een vetgedrukt nummer of letter tussen haakjes tegenkomen – bijvoorbeeld: (2). Deze nummers verwijzen naar een item dat op deze pagina's wordt getoond, tenzij anders aangegeven. Raadpleeg indien nodig deze pagina's om de locatie van een in de tekst genoemd item precies aan te wijzen.

OPMERKING: Raadpleeg de servicehandleiding voor gedetailleerde uitleg over elk item dat op de

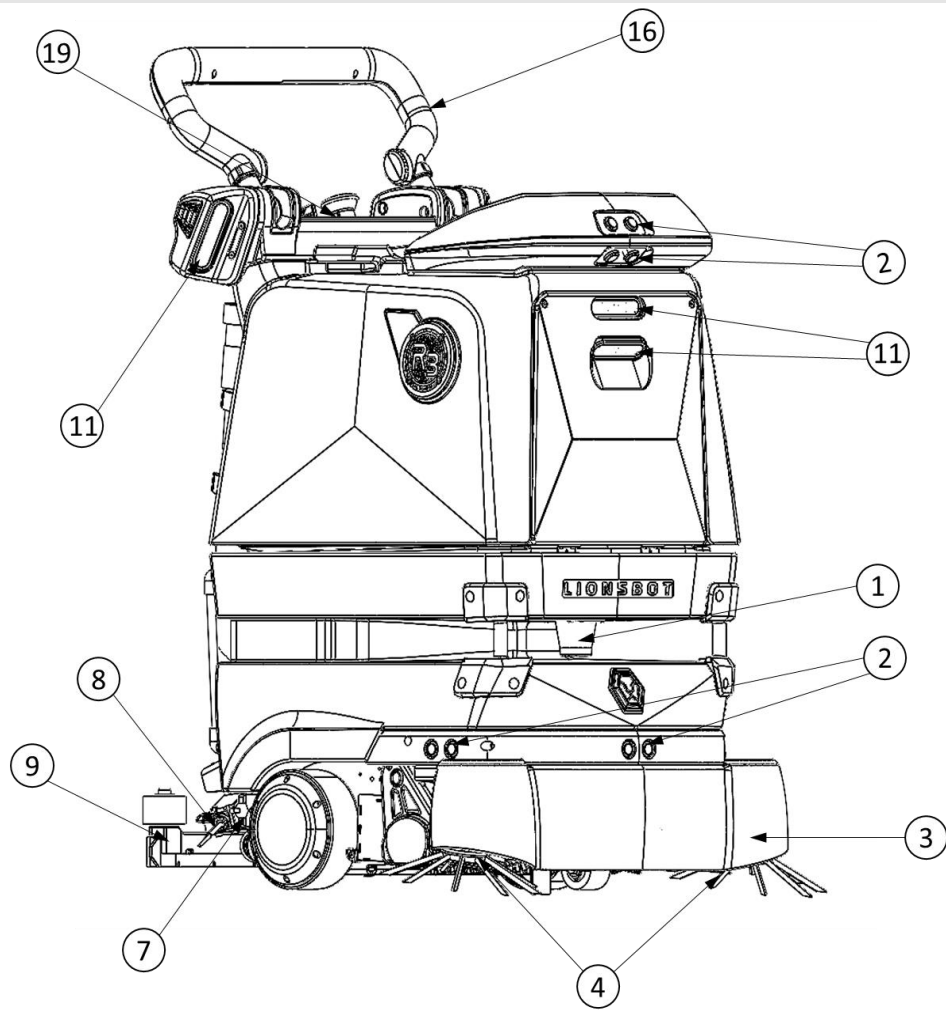
- | | |
|---|---|
| 1. 2D-Mappingssensor | 12. Bijvulbakfilter |
| 2. Sonarsensoren (6) | 13. Handmatige oplaadpoort |
| 3. Bumper (NIET als hijs- of slooppunt gebruiken) | 14. Afvoerslang afvalwatertank |
| 4. Zijborstels | 15. Ontgrendelingshendel stuurhandgreep |
| 5. Hoofdborsteldekseel | 16. Stuurhandgreep |
| 6. Vuilnisbakje | 17. Tankluik |
| 7. Aftapkraan schoonwatertank (2) | 18. Aanraakscherm |
| 8. Zijdelingse eindschakelaars (2) | 19. Noodstop-schakelaar |
| 9. Zuigrubbers | 20. Sleutelschakelaar |
| 10. Voetpedaal | 21. Reset drukknop |
| 11. 3D-zichtsensoren (5) | 22. Batterij hoofdschakelaar |

volgende 4 pagina's geïllustreerd is.

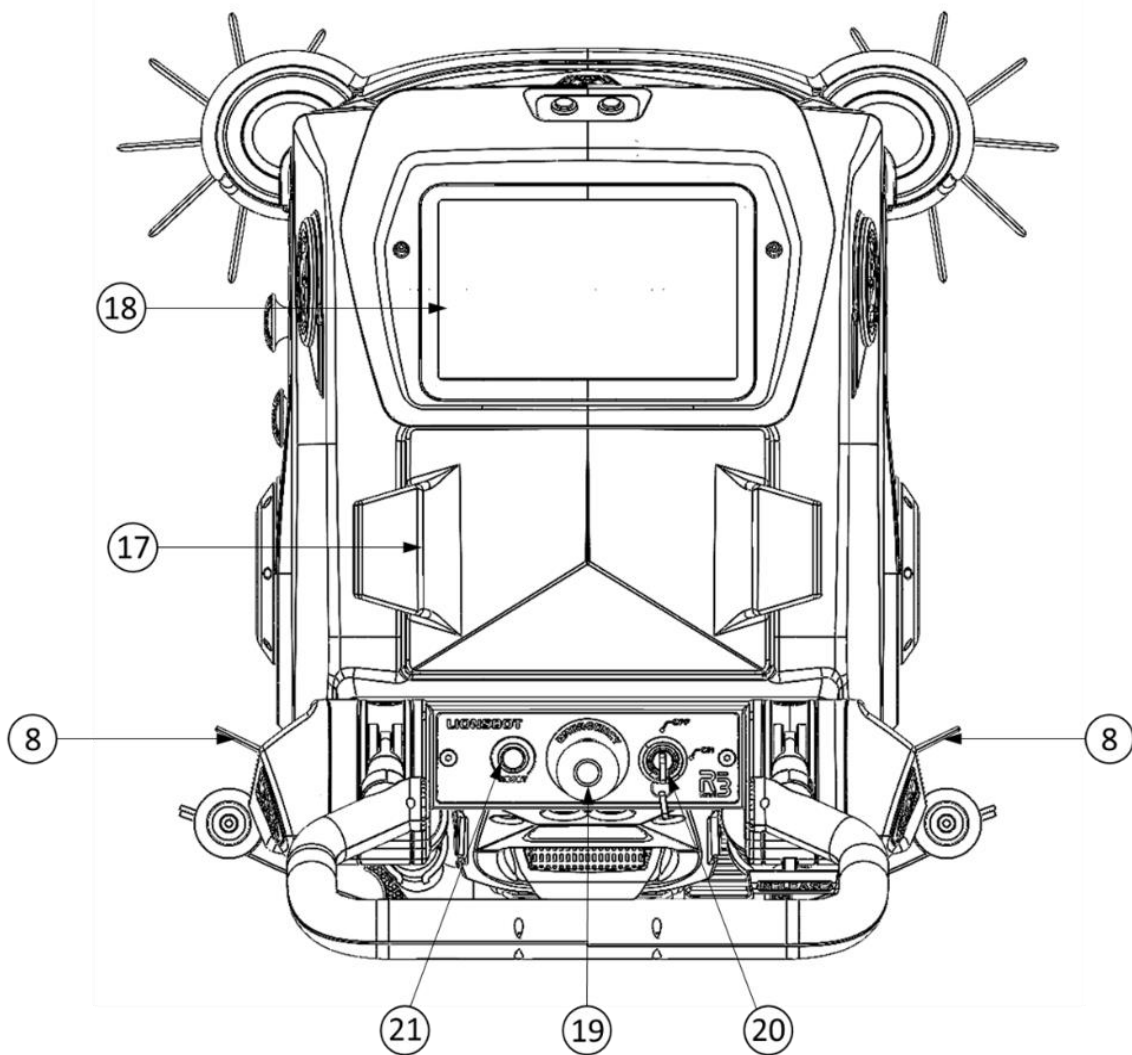
OPMERKING: De getallen tussen haakjes in deze lijst geven het aantal van dezelfde componenten aan die op de machine te vinden zijn.



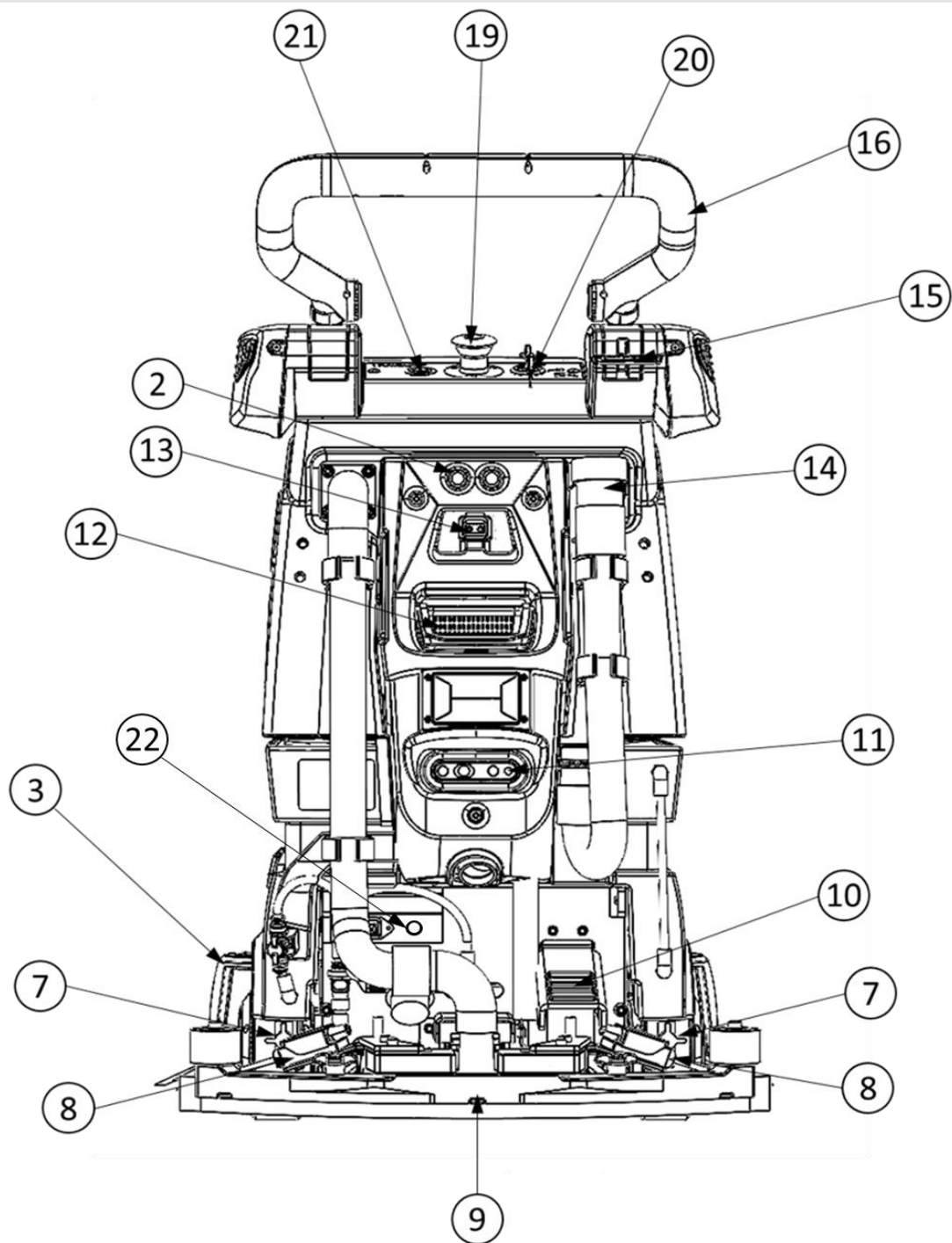
FIGUUR 1-1

KEN UW MACHINE

FIGUUR 1-2

KEN UW MACHINE

FIGUUR 1-3

KEN UW MACHINE

FIGUUR 1-4

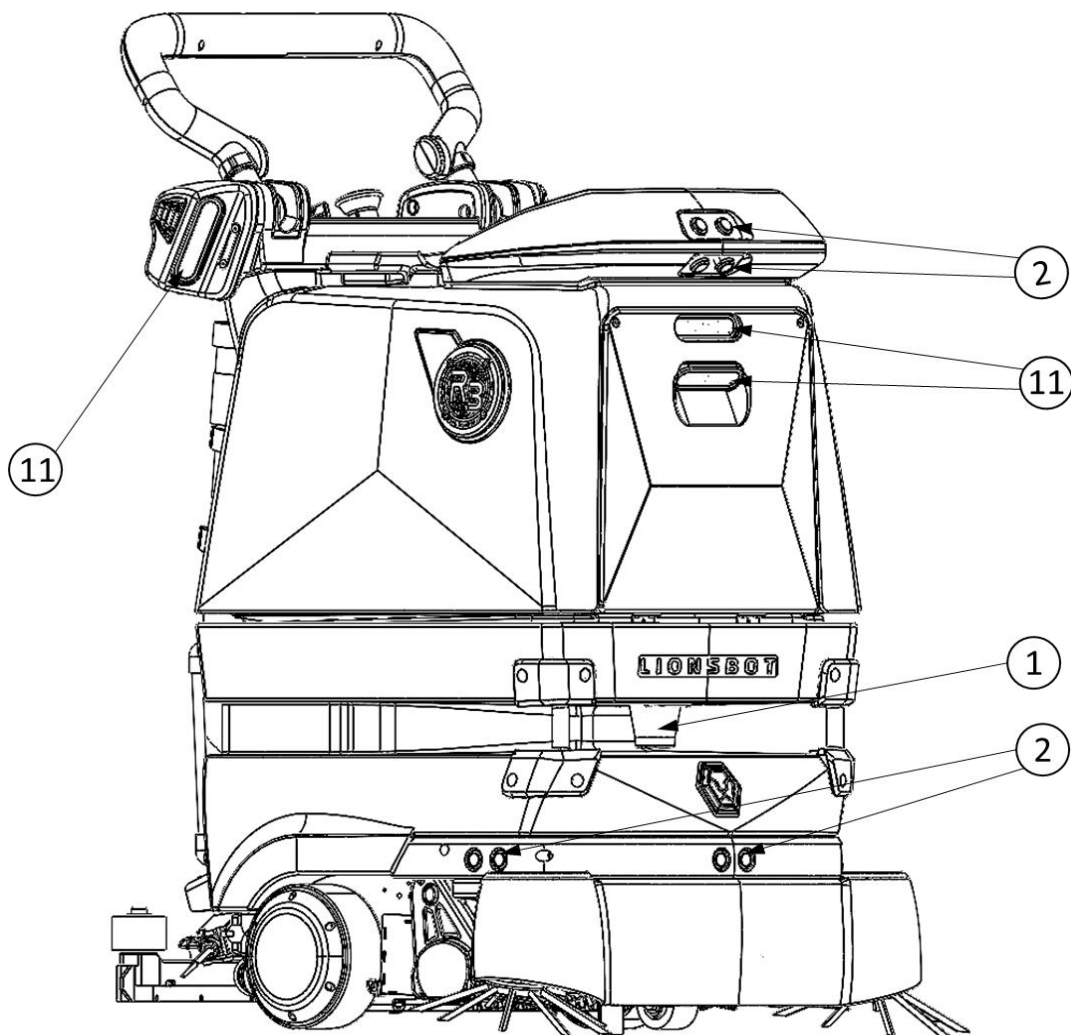
BEGRIJP AUTONOMIE

De LionsBot R3 Scrub Pro kan autonoom functioneren, wat betekent dat het op zichzelf werkt, op een plan bepaald door een operator zonder verdere betrokkenheid van de operator. De machine kan zelfstandig een te reinigen gebied opnemen en actief om bepaalde obstakels manoeuvreren.

Componenten die het autonomie systeem vormen, en hun basisfunctie, omvatten de volgende (getoond in Figuur 1).

OPMERKING: Raadpleeg de figuren bij KEN UW MACHINE om de locatie van alle sensoren te zien.

- 3-D Vision Sensor (11) - biedt een driedimensionaal beeld van het gebied aan de voorkant, zijkanten en achterkant van de machine.
- 2D Mapping Sensor (1) - detecteert obstakels aan de voorkant en aan de zijkanten van de machine.
- Sonar Sensor (2) - gelegen aan de achterkant, zijkanten en voorkant van de machine - helpt bij het voorkomen van botsingen en detectie van aanwezigheid in het gebied van een werkende machine.
- Computer software-interface (niet getoond). Bepaalt hoe de interface van het autonome besturingssysteem interageert met de software voor machinebesturing en het besturingssysteem.



FIGUUR 1-5

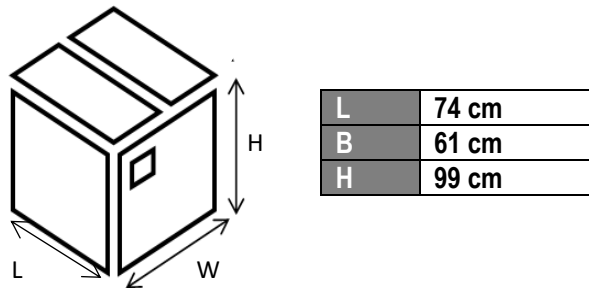
BEREID DE MACHINE VOOR GEBRUIK

ONTVANGEN EN VOORBEREIDEN VAN DE R3 SCRUB PRO

De R3 SCRUB PRO wordt verzonden met de borstels en trekkerassemblage los van het lichaam. Sommige accessoires zijn ook inbegrepen om het opladen en onderhoud te vergemakkelijken.

HANTEREN VAN DE VERPAKTE ROBOT

Het totale verpakte gewicht van de robot is 95kg.



FIGUUR 2-1

Het wordt aanbevolen om de originele krat en verpakkingselementen te bewaren voor toekomstige transportbehoeften.

BATTERIJ

Controleer of de Batterij Stroom Schakelaar **(22)** AAN staat (ingedrukt), indien niet ingedrukt, druk deze in.

UITPAKKEN VAN DE ROBOT

1. Open de krat en verwijder het beschermende verpakkingsmateriaal rond de robot.
2. Controleer de inhoud van de verpakking met de meegeleverde Verpakkingschecklist in de krat.
3. Zet de robot aan door de sleutelschakelaar **(20)** aan te zetten, druk op de resetknop **(21)**, trek de handgreep omhoog en trek de robot uit de krat om het risico op omkiepen te vermijden.

INSTALLATIE VAN DE BORSTEL



LET OP!

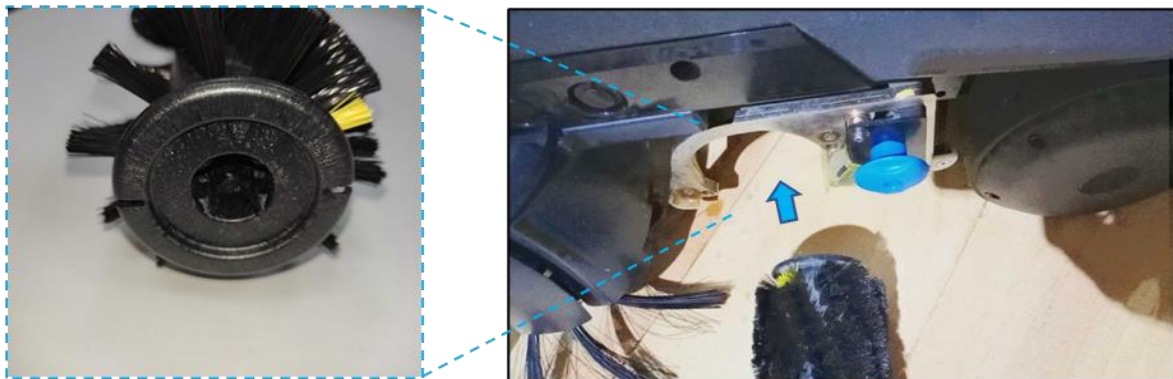
Zet de machine uit met de sleutelschakelaar **(20)** en verwijder de sleutel voordat u de borstel vervangt.

1. Gelegen aan de linkerkant van de robot, verwijder het deksel van de hoofdborstel **(5)** door aan de knop te trekken (Figuur 2-2).



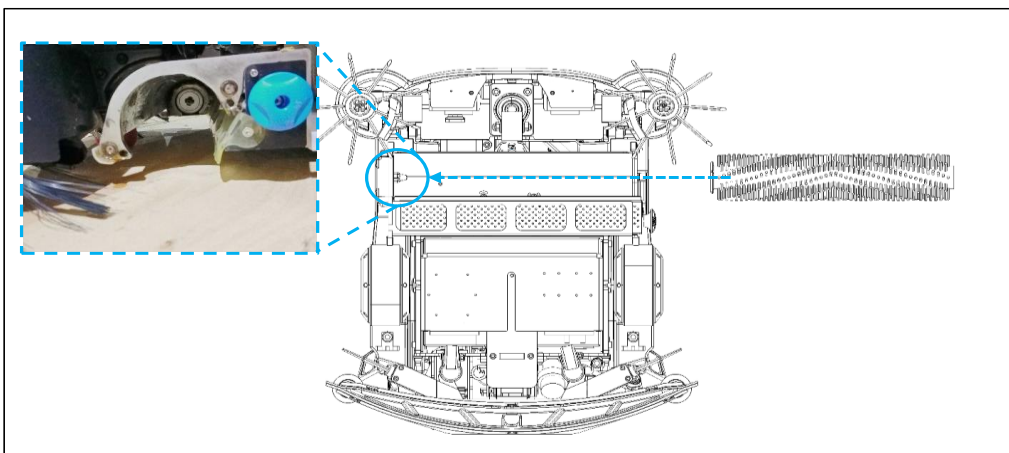
FIGUUR 2-2

2. Controleer het einde van de borstel met de vrouwelijke uitlijnings- en vergrendelfunctie (Fig. 2 - 3) en schuif deze in de borstelsleuf.



FIGUUR 2-3

3. Schuif de borstel erin totdat de uitlijnfunctie van de borstel op de mannelijke uitlijnings- en vergrendelfunctie zit (fig. 2 - 4).



FIGUUR 2-4

4. Bevestig het deksel van de hoofdborstel (5) terug (Fig. 2-5). De uitstulping op het deksel moet passen in de sleuf op de borstel. Zorg ervoor dat het deksel vlak met de behuizing ligt.



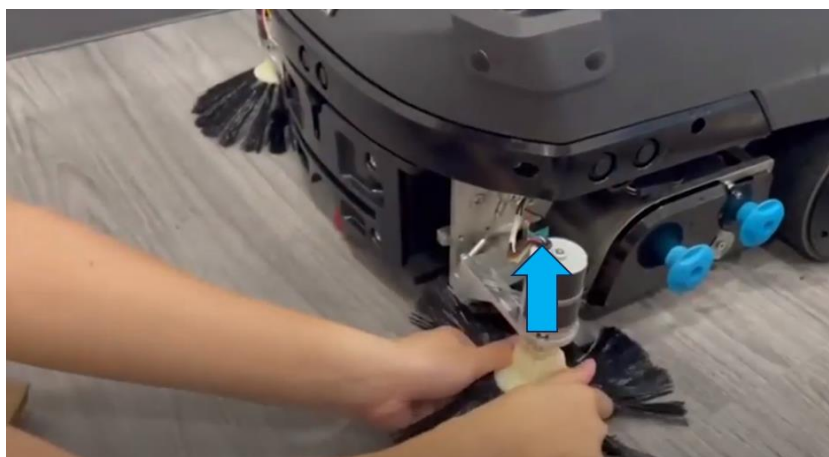
FIGUUR 2-5

INSTALLATIE VAN DE ZIJBORSTELS

1. Verwijder de bumperafdekking (Fig. 2-6).
2. Installeer de nieuwe zijborstels (Fig. 2-7).
3. Plaats de bumperafdekking terug op zijn plaats (Fig. 2-8).



FIGUUR 2-6



FIGUUR 2-7



FIGUUR 2-8

INSTALLATIE VAN DE VUILBAK

1. identificeer de vuilbak **(6)**. (Fig. 2-9)
2. De sleuf voor de vuilbak bevindt zich aan de linkerkant van de robot, naast de borstelaafdekking.
3. Houd de bak met de knop naar buiten gericht, parallel aan de vloer en schuif deze naar binnen. (Fig. 2-10)
4. De magneet aan het einde van de bak zou deze automatisch op zijn plaats moeten houden.



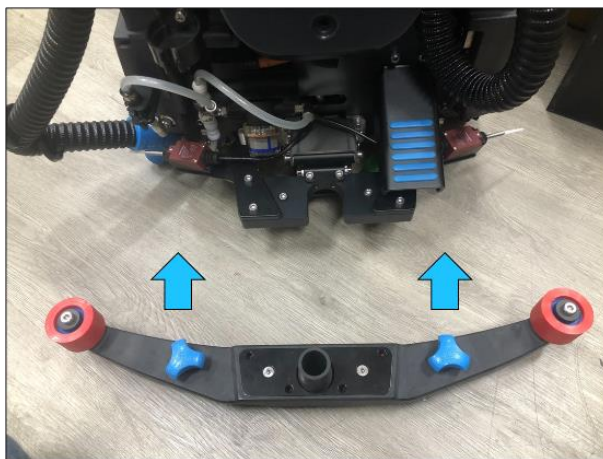
FIGUUR 2-9



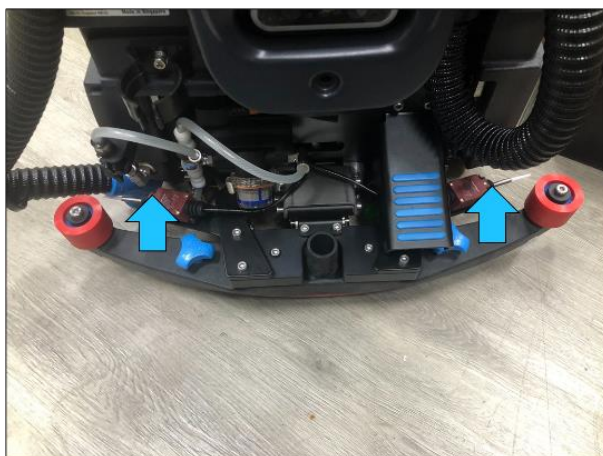
FIGUUR 2-10

SQUEEGEE INSTALLEREN

1. Lijn de behuizing van de squeegee uit met de squeegee-houder. (Fig. 2-11)
2. Pak de squeegee aan de zijkanten en trek deze omhoog, het zal worden beveiligd door magnetische krachten. (Fig. 2-12)
3. Bevestig de slang aan de squeegee. (Fig 2-13)



FIGUUR 2-11



FIGUUR 2-12

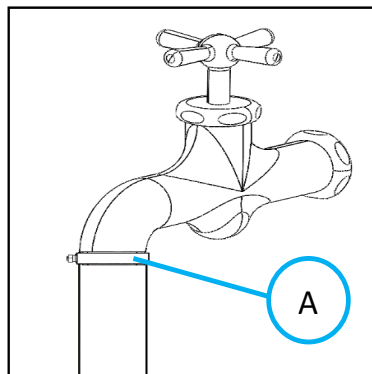


FIGUUR 2-13

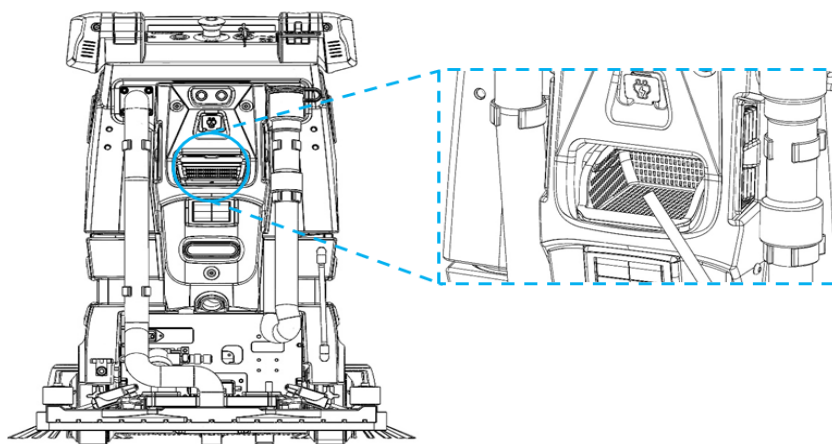
HET SCHOONWATERTANK VULLEN

Als het waterniveau onvoldoende is, breng dan de robot dicht bij een waterbron om de schoonwatertank te vullen.

LET OP: De slang en slangklem worden niet meegeleverd.



FIGUUR 2-14



AFBEELDING 2-15

Volg deze stappen om de schoonwatertank te hervullen:

1. Bereid een slang voor voor schoon water.
2. Bevestig de slangaansluiting aan een kraan door het rubberen uiteinde op de kraan te duwen en de slangklem (A) aan te draaien (Fig.2-14).
3. Steek het andere uiteinde van de schoonwaterslang in de top-up tray filter (12). Duw een aanzienlijke lengte van de buis in de inlaat om te voorkomen dat deze eruit valt tijdens het vullen (Fig 2-15).
4. Draai de waterkraan open en vul tot een voldoende niveau aangegeven op de waterniveau buis of op het touchscreen (18).
5. Eenmaal klaar met vullen, draai de kraan dicht en trek de waterslang uit de inlaat.
6. Bereid alternatief een reinigungsoplossing voor en giet het in de schoonwaterinlaat.

LET OP: Vul de schoonwatertank niet met meer dan 21 liter (5,5 US gallons) water of toegestane oplossingen.

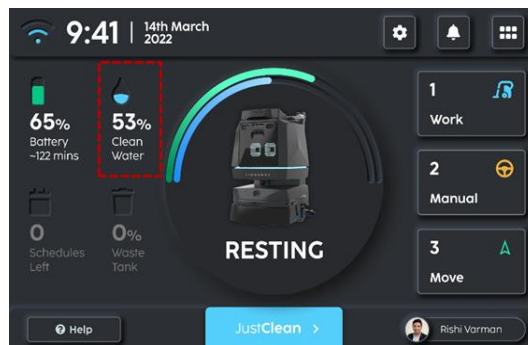


WAARSCHUWING!

- Vul geen ontvlambare vloeistoffen, alcohol, D-Limoneen, QAC-reiniger, dennenreiniger, fenolen, bleekmiddel, zuren (pH < 5), oven- of grillreiniger (pH > 12) bij.
- Overschrijd de aanbevolen concentratie van toegestane reinigingsmiddelen zoals gespecificeerd in hun instructies niet.

WATERPEIL CONTROLEREN

Touchscreen:



FIGUUR 2-16

1. Controleer het niveau van het schone water (Fig. 2-16) op het touchscreen van de R3 SCRUB PRO.
2. Leeg de vuilwatertank van enig water voor gebruik (zie 'HET LEEGMAKEN VAN DE VUILWATERTANK').

Fysiek:



FIGUUR 2-17

1. Controleer het niveau van het schone water (Fig. 2-17) in de waterniveaubuis bevestigd aan de achterkant van de R3 SCRUB PRO.

OPMERKING: Het waterniveau in de buis vertegenwoordigt het waterniveau in de tank.

R3 SCRUB PRO TOUCHSCREEN INSTALLATIE

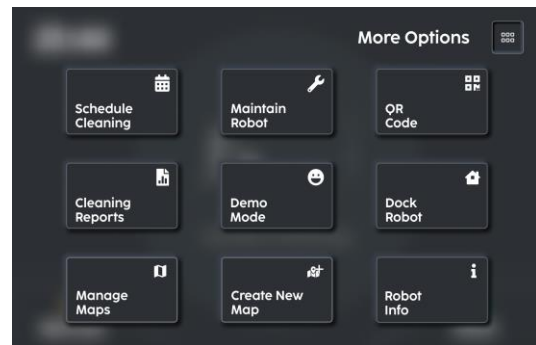
De volgende sectie beschrijft de installatieprocedure met behulp van het LCD-scherm op de R3 SCRUB PRO. Het LCD-scherm gebruikt de LionsTouch-app.

De LionsTouch-app wordt gebruikt om te communiceren en te werken met de R3 SCRUB PRO. Elke gebruiker van de R3 SCRUB PRO krijgt een unieke gebruikers-ID en wachtwoord voor het gebruik van de app. De gebruiker moet ingelogd zijn om te kunnen interfacing met een R3 SCRUB PRO.

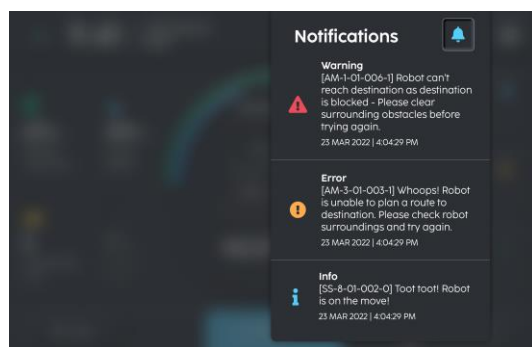
Deze sectie geeft een overzicht van de belangrijkste functies die beschikbaar zijn via de touchscreen gebruikersinterface, toegankelijk via de startpagina, het hoofdmenu en JustClean™, en de handmatige pagina van de app. Meer details over het gebruik van de R3 SCRUB PRO met de beschikbare app-commando's zijn te vinden in 'BEDIENING VAN DE R3 SCRUB PRO'.



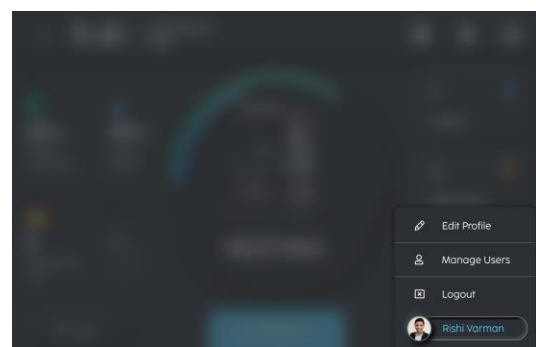
FIGUUR 3-1(Home page)



FIGUUR 3-2 (Home Menu)



FIGUUR 3-3 (Notifications)

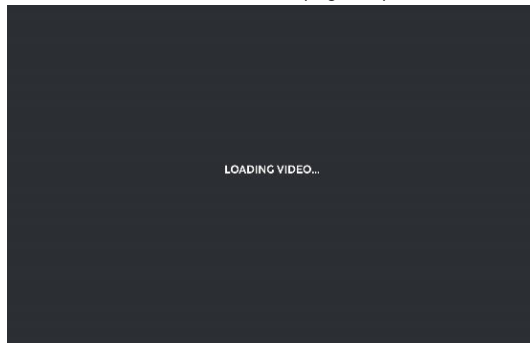


FIGUUR 3-4 (User Profile)

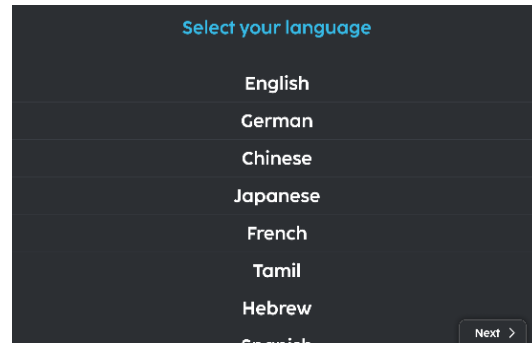
INITIËLE INSTALLATIE

T De volgende sectie beschrijft de installatieprocedure met behulp van het LCD-scherm op de R3 SCRUB PRO.

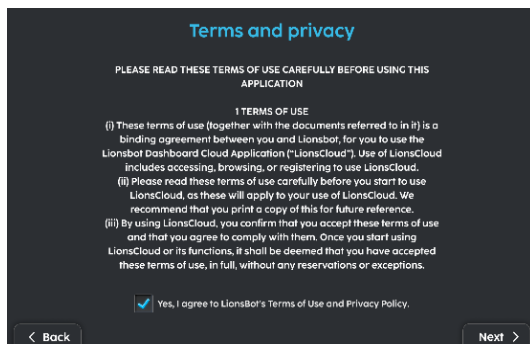
1. Zet de R3 SCRUB PRO aan en let op het 'LAADVIDEO'-scherm op het LCD (Fig. 3-5).
2. Scroll naar beneden en selecteer uw taal (Fig. 3-6).
3. Lees en ga akkoord met de Gebruiksvoorwaarden en het Privacybeleid (Fig. 3-7).
4. Voer uw accountnaam in (Fig. 3-8).



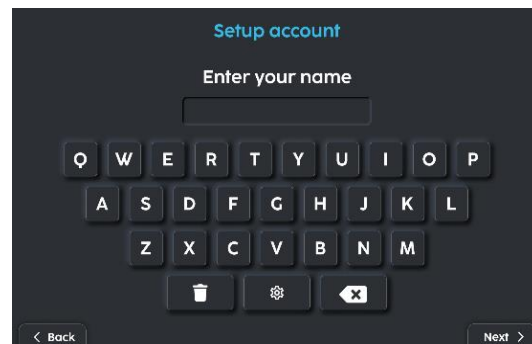
FIGUUR 3-5



FIGUUR 3-6

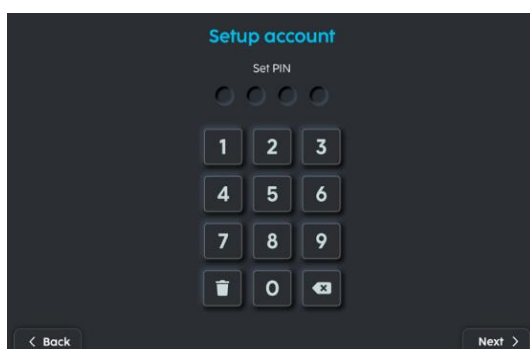


FIGUUR 3-7

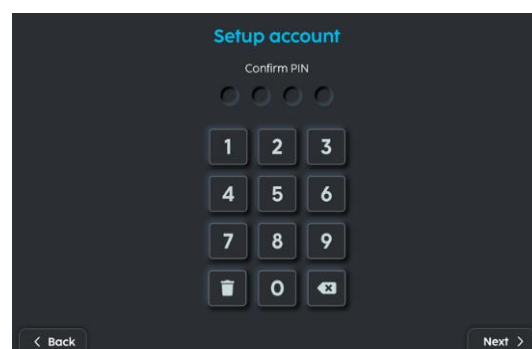


FIGUUR 3-8

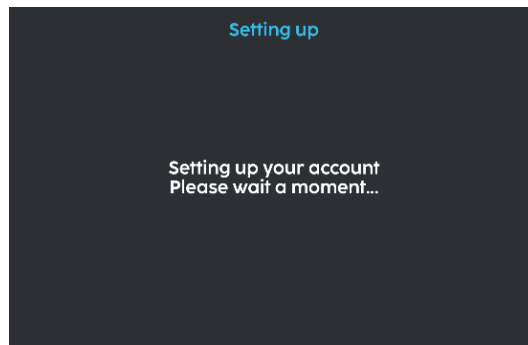
5. Voer uw wachtwoord in (Fig. 3-9).
6. Bevestig uw wachtwoord (Fig. 3-10).



FIGUUR 3-9



FIGUUR 3-10

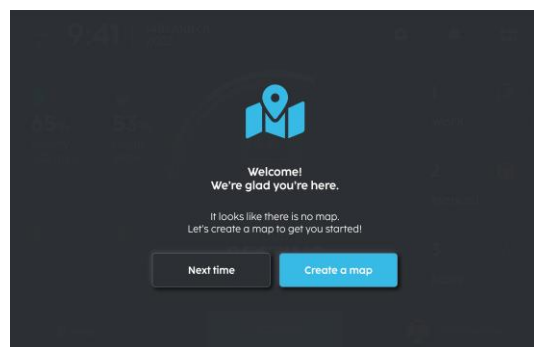


FIGUUR 3-11

7. Wacht totdat uw account is ingesteld (Fig. 3-11).
8. Lees en erkent de gebruiksinstructies (Fig. 3-12).
9. U kunt ervoor kiezen om een kaart te maken of direct naar het startscherm te gaan (Fig. 3-13 & 3-14).



FIGUUR 3-12



FIGUUR 3-13

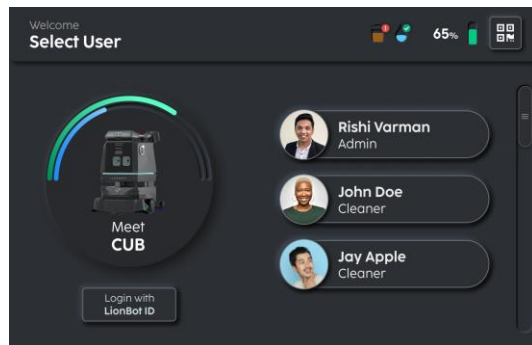


FIGUUR 3-14

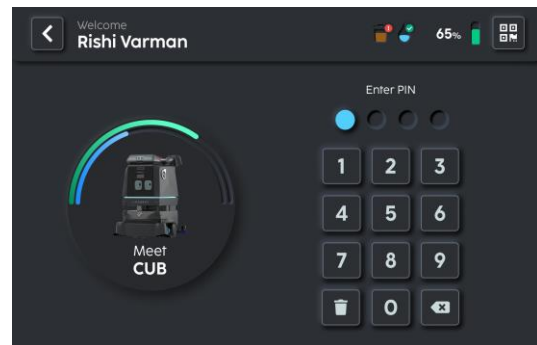
INLOGGEN MET LOKALE ACCOUNT (AANBEVOLEN)

De volgende sectie beschrijft de procedure voor lokale accounts met behulp van het LCD-scherm op de R3 SCRUB PRO na de initiële installatie.

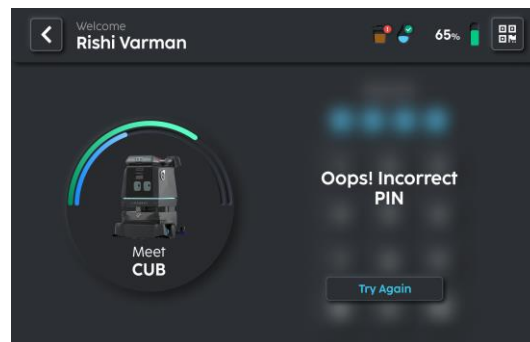
1. Selecteer het lokale account om in te loggen (Fig. 3-15).
2. Voer uw pincode in. (Fig. 3-16).
3. Als de pincode onjuist is, probeer het opnieuw (Fig. 3-17).
4. Bekijk de 'HOME'-pagina.



FIGUUR 3-15



FIGUUR 3-16

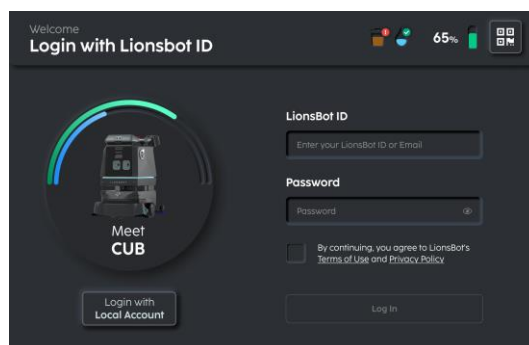


FIGUUR 3-17

INLOGGEN MET LIONSBOT ID (OPTIONEEL)

Het volgende gedeelte beschrijft de LionsBot ID inlogprocedure met behulp van het LCD-scherm op de R3 SCRUB PRO.

1. Tik op de knop 'INLOGGEN MET LIONSBOT ID' onderaan het scherm (Fig. 3-18).
2. Voer uw gebruikersnaam en wachtwoord in.
3. Bekijk de 'HOME'-pagina.

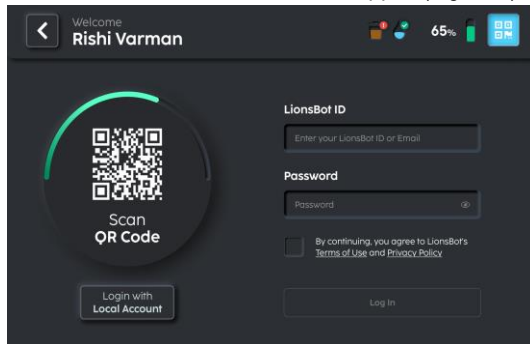


FIGUUR 3-18

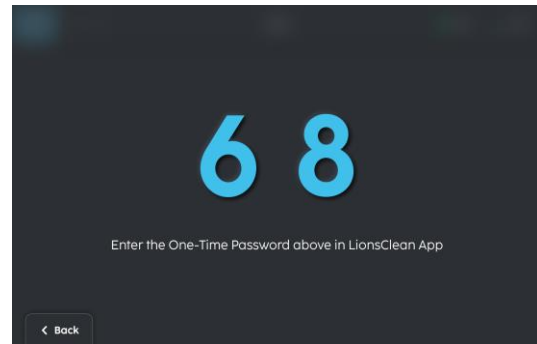
INLOGGEN MET LIONSCLEAN APP (OPTIONEEL)

Het volgende gedeelte beschrijft de inlogprocedure van de LionsClean V2 app met behulp van het LCD-scherm op de R3 SCRUB PRO. U kunt de app downloaden door in de App Store (<https://apps.apple.com/ae/app/lionsclean-v2/id1623238891>) of Play Store (<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.lionsclean.v2>) naar LionsClean V2 te zoeken.

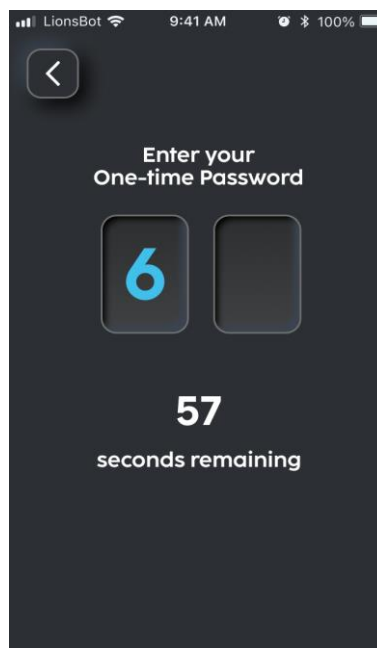
1. Tik op de 'QR'-knop in de rechterbovenhoek van het scherm (Fig. 3-19).
2. Scan de QR-code op het LCD-scherm via de app (Fig. 3-20).
3. Voer de OTP in de LionsClean app in (Fig 3-21).



FIGUUR 3-19



FIGUUR 3-20



FIGUUR 3-21

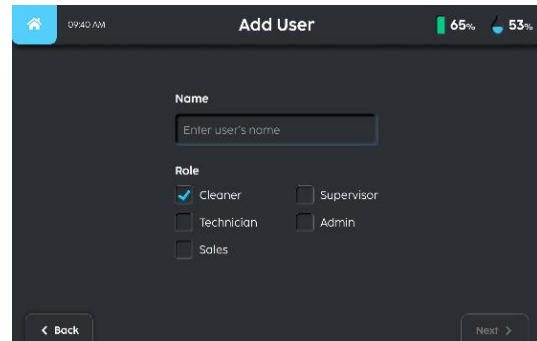
GEBRUIKERSACCOUNTBEHEER

Deze sectie biedt instructies voor het toevoegen/verwijderen van gebruikers.

1. Selecteer 'GEBRUIKERS BEHEREN' in het gebruikersmenu.
2. Selecteer op het scherm 'GEBRUIKER BEHEREN' 'GEBRUIKER TOEVOEGEN' (Fig. 3-22, Fig. 3-23).
3. Voer de naam en rol van de gebruiker in (Fig. 3-24).

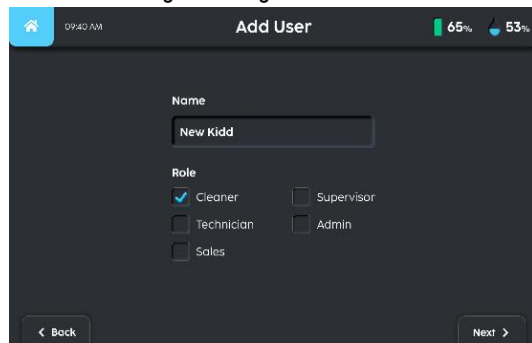


FIGUUR 3-22

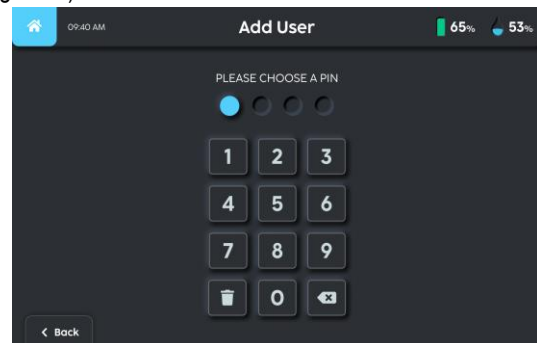


FIGUUR 3-23

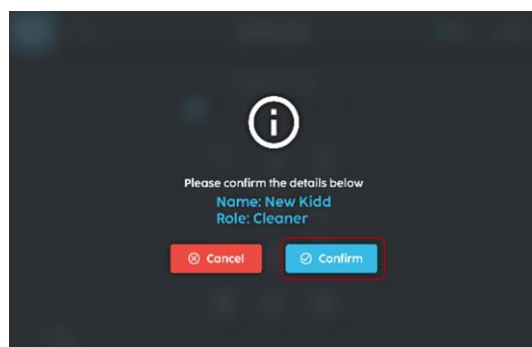
4. Ken een 4-cijferige pincode toe aan de gebruiker (Fig. 3-25).
5. Voer de 4-cijferige pincode opnieuw in.
6. Bevestig gebruiker (Fig. 3-26).
7. De instelling van het gebruikersaccount is voltooid (Fig. 3-27).



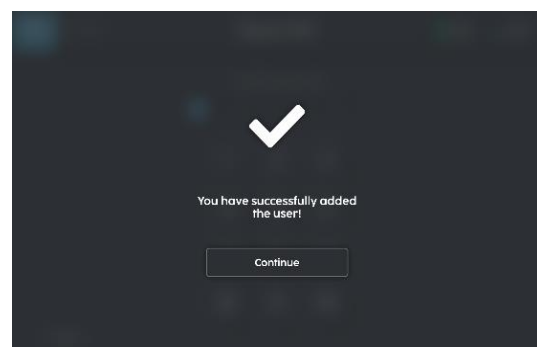
FIGUUR 3-24



FIGUUR 3-25



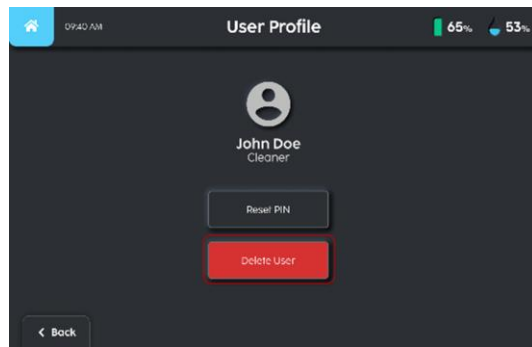
FIGUUR 3-26



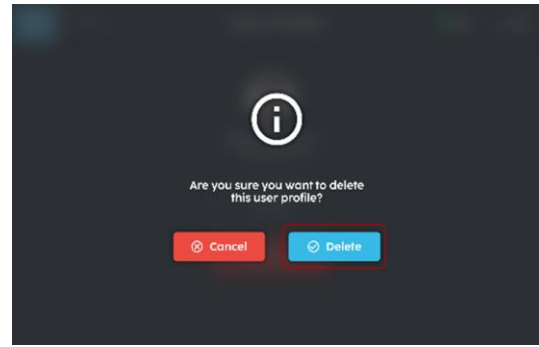
FIGUUR 3-27

Om een gebruikersprofiel te verwijderen

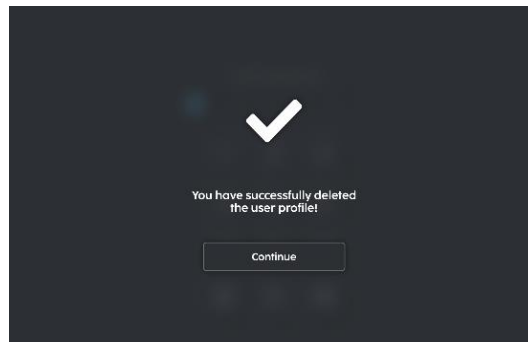
1. Selecteer het gebruikersprofiel.
2. Selecteer 'Gebruiker verwijderen' (Fig 3-28).
3. Selecteer 'Verwijderen' (Fig 3-29).
4. De gebruiker is succesvol verwijderd (Fig. 3-30).



FIGUUR 3-28



FIGUUR 3-29



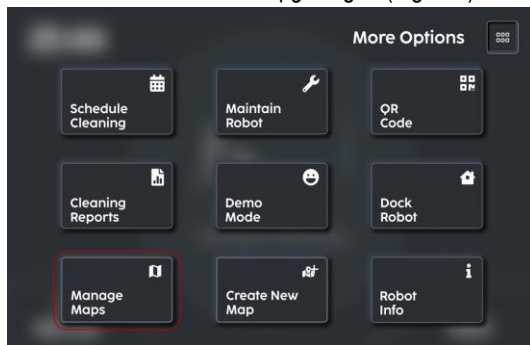
FIGUUR 3-30

KAARTEN BEHEREN

Het volgende gedeelte instrueert de gebruiker over hoe een kaart toe te voegen, te wijzigen of te verwijderen in de omgeving waarin de R3 SCRUB PRO functioneert.

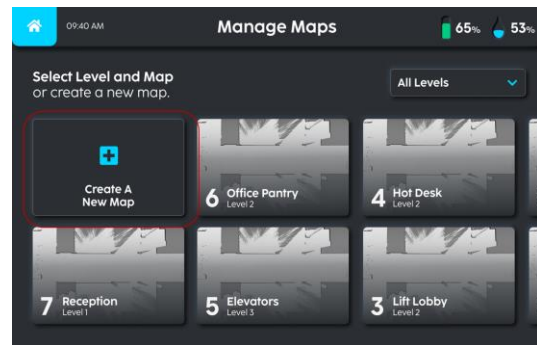
NIEUWE KAART TOEVOEGEN/CREËREN

1. Selecteer op de pagina 'Meer Opties' 'Kaarten beheren' (Fig. 4-1).
2. Selecteer 'Creëer Een Nieuwe Kaart' (Fig. 4-2).
3. Voer een 'Kaartnaam' en 'Niveau' van de kaart in, klik vervolgens op 'Start' (Fig. 4-3).
4. Beweeg de Robot langzaam (Fig. 4). Als de beweging snel is, zal de robot de operator instrueren om langzamer te gaan (Fig. 4-5).
5. Klik op 'Kaart Opslaan' als het in kaart brengen klaar is.
6. De kaart is succesvol opgeslagen (Fig. 4-6).



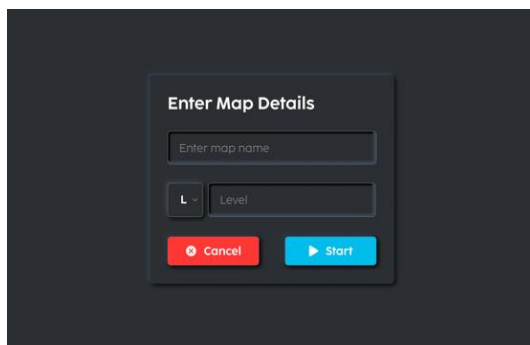
FIGUUR 4-1

1



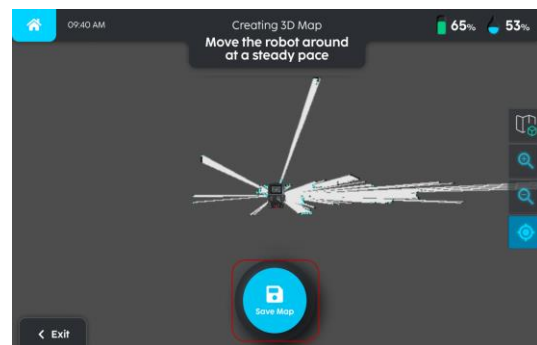
FIGUUR 4-2

1



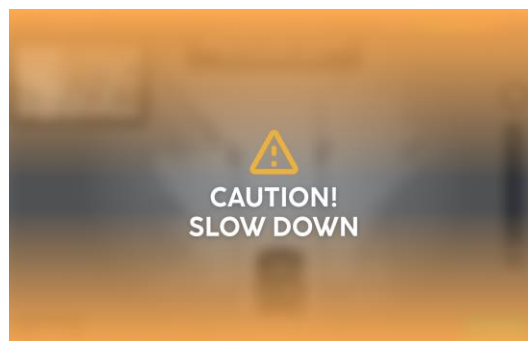
FIGUUR 4-3

1



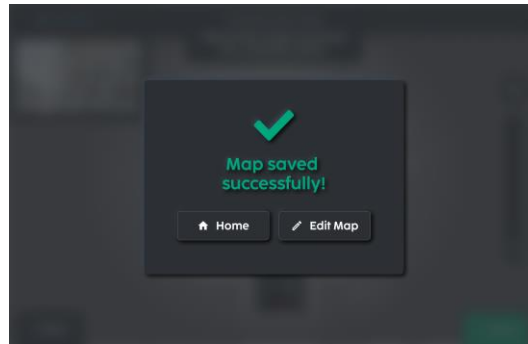
FIGUUR 4-4

1



FIGUUR 4-5

1

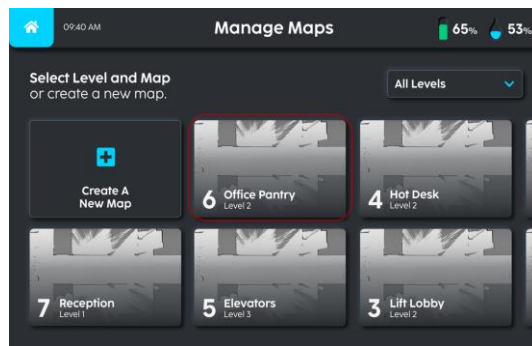


FIGUUR 4-6

1

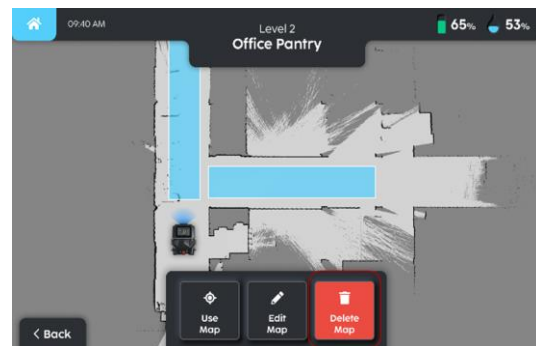
KAART VERWIJDEREN

1. Selecteer de te verwijderen kaart (Fig. 4-7).
2. Selecteer kaart verwijderen (Fig. 4-8).



FIGUUR 4-7

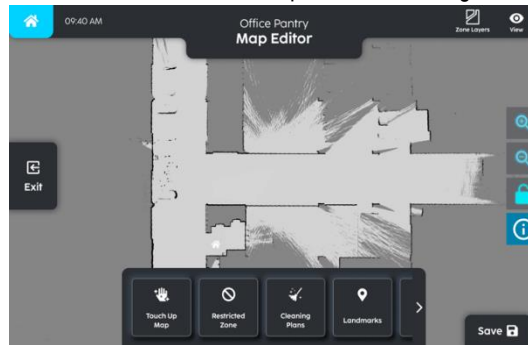
1



FIGUUR 4-8

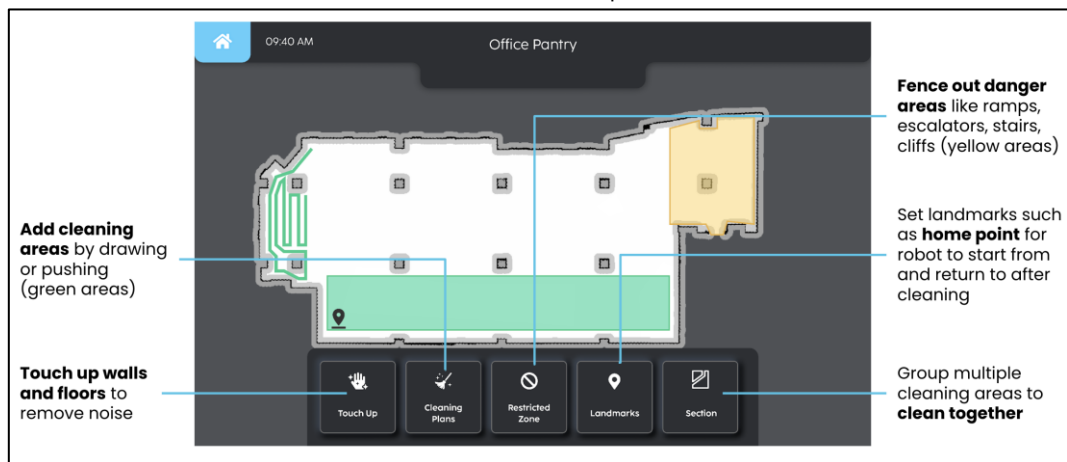
KAARTEDITOR

De kaarteditor stelt de operator in staat om schoonmaakzones, beperkte zones toe te voegen, kaartfuncties bij te werken, locaties toe te voegen, secties te creëren en thuis- en dockpunten toe te voegen.



FIGUUR 4-9

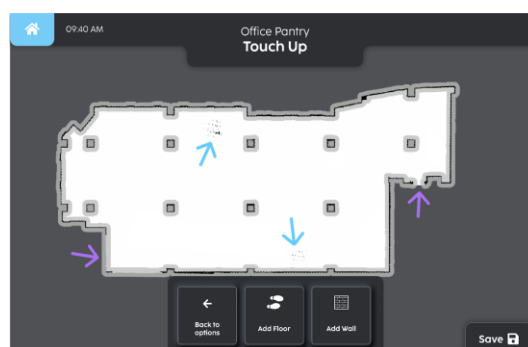
Voor meer informatie over het bewerken van kaarten, neem contact op met het LionsBot Robot Service Team.



FIGUUR 4-10

Figuur 4-10 beschrijft de 5 sleutelfuncties binnen de Kaarteditor.

1. Kaart Bijwerken (Figuur 4-11)



FIGUUR 4-11

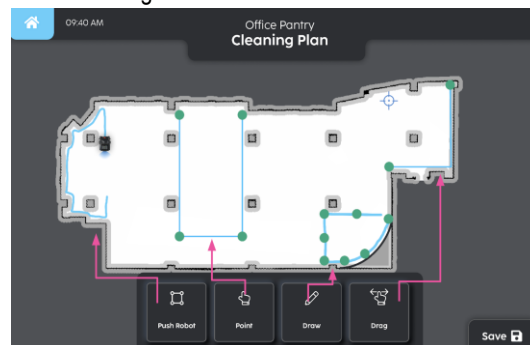
- a. **Vloer Toevoegen:** Er kunnen zwarte vlekken op de kaart zijn die in de werkelijke omgeving niet bestaan. Door een vloer erover te tekenen, worden deze gebieden wit gemaakt en weet de robot dat daar geen obstakels zijn.
- b. **Muren Toevoegen:** Muren zijn mogelijk niet goed uitgelijnd of hebben gaten tijdens het mappen (bijv. als de muur van glas is). Het tekenen van muren zal de robot helpen de werkelijke grenzen beter te begrijpen.

2. Schoonmaakplannen Creëren (Figuur 4-12)



FIGUUR 4-12

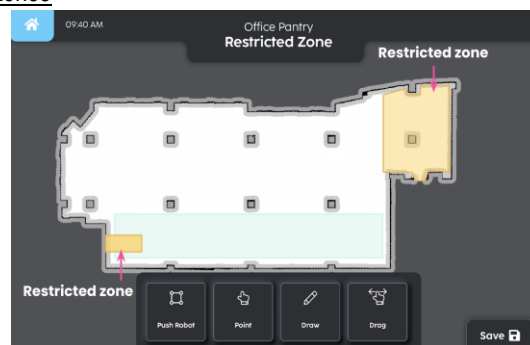
- a. Route: Dit wordt gebruikt om plaatsen schoon te maken die smal en onregelmatig zijn (bijv. een gang). De robot zal de gespecificeerde route schoonmaken.
- b. Gebied: Dit wordt gebruikt om grote open ruimtes schoon te maken (bijv. een lobby, zalen). Door een omtrek te tekenen, zal de robot alles daarbinnen schoonmaken.
- c. 4 manieren om een route of gebied te creëren



FIGUUR 4-13

- i. Robot Duwen - leren & herhalen: De gebruiker duwt de robot in de daadwerkelijke omgeving om de zone te creëren.
- ii. Punt: Klik op de kaart en de lijnen zullen individuele punten verbinden om de zone te vormen.
- iii. Teken: Vrij vorm tekenen dat goed is voor onregelmatige zones (bijv. gebogen muren).
- iv. Slepen: Dit lijkt op "Punt" maar is preciezer. De gebruiker sleept de kaart om het vizier op het gewenste punt te positioneren. Goed voor gebruikers met grote vingers.

3. Creëren van Beperkte Zones



FIGUUR 4-14

- a. Het is belangrijk om voor veiligheid beperkte zones te creëren!
- b. U kunt alleen beperkte zones maken (geen route) en deze worden op dezelfde wijze gemaakt als schoonmaakzones.
- c. Voorbeelden van gevaarlijke zones om als beperkt te markeren zijn (niet uitputtend):

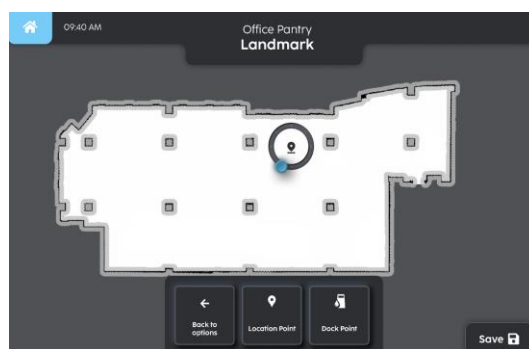
- i. Helling
 - ii. Trappen / roltrap / loopband
 - iii. Klif / Rand / Afvoer
 - iv. Glazen deuren / muren / plastic gordijnen
 - v. Losse kabels / kabelgoten
 - vi. Tactiele / ongelijke vloeren
 - vii. Tapijt
 - viii. Lage obstakels < 10 cm
 - ix. Overhangende objecten / uitstekende structuren
- d. Beperkte zones kunnen buiten de schoonmaakzones liggen, er binnenin of deze kruisen. Het zal robots niet toegestaan zijn om daar autonoom naartoe te gaan.



WAARSCHUWING!

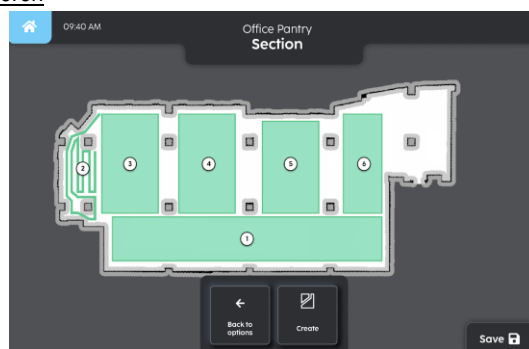
Het is belangrijk om beperkte zones te creëren om de veilige werking van de robot te verzekeren.

4. Landmarken instellen



FIGUUR 4-15

- a. Dit is om belangrijke punten op de kaart te markeren. Ze kunnen gebruikt worden voor:
 - i. Lokalisatie van de robot als deze de weg kwijt is
 - ii. Terugkeer van de robot naar huis na de schoonmaaktaak
 - iii. Opdracht aan de robot om van de ene naar de andere plek te verplaatsen
 - iv. Dockingstations
 - b. Plaats een landmark in twee stappen:
 - i. Klik op het punt op de kaart
 - ii. Bepaal de richting van de robot wanneer deze op dat punt is.
5. Schoonmaaksecties creëren



FIGUUR 4-16

- a. Wanneer u een Sectie maakt, klikt u en verbindt u meerdere schoonmaakkoutes/-gebieden met elkaar en de robot zal ze achter elkaar schoonmaken in de volgorde waarin u hebt geklikt.

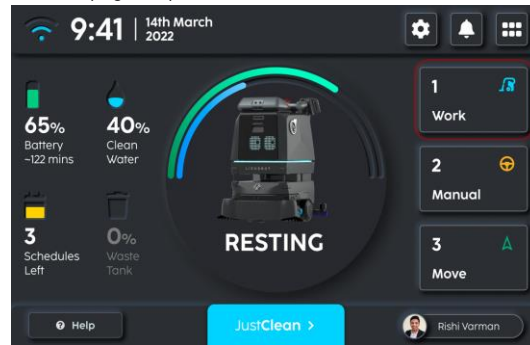
Een kaart kan meerdere Secties bevatten zodat gebruikers verschillende schoonmaaktaken kunnen uitvoeren afhankelijk van de tijd van de dag/week.

ROBOT WERKEN

De 'WERKEN'-functie wordt gebruikt om de schoonmaaklocatie te selecteren en schoonmaakinstellingen voor de locatie in te stellen.

OPMERKING: Zorg ervoor dat de robot is gelokaliseerd voordat u deze functie gebruikt. Zie 'GELOKALISEERDE ROBOT' om de kaart te selecteren of de robot te lokaliseren.

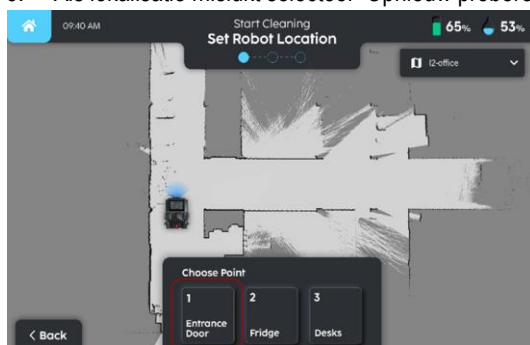
Selecteer vanaf de startpagina 'WERKEN' (Fig. 5-1).



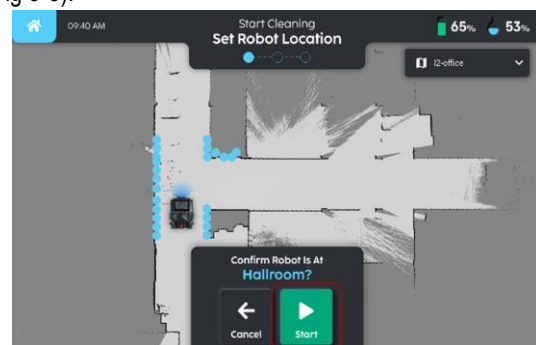
FIGUUR 5-1

ALS DE ROBOT NIET GELOKALISEERD IS

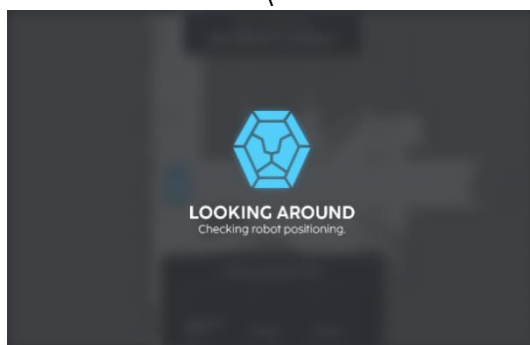
1. Stel de locatie van de robot in op de kaart (Fig. 5-2) en selecteer 'START' (Fig 5-3).
2. Wacht op het 'RONDKIJKEN'-scherm (Fig 5-4).
3. Als lokalisatie mislukt selecteer 'Opnieuw proberen' (Fig 5-5).



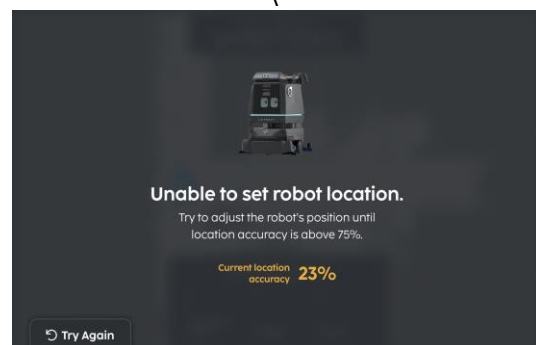
FIGUUR 5-2



FIGUUR 5-3



FIGUUR 5-4

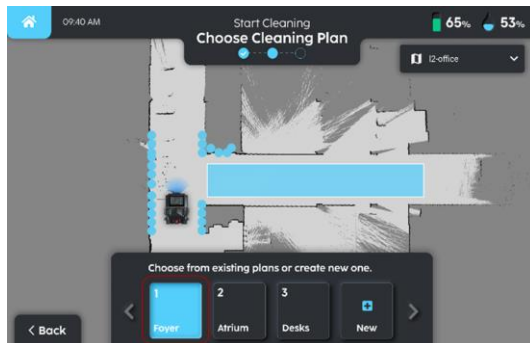


FIGUUR 5-5

Als lokalisatie niet succesvol is, ga naar de sectie 'DE ROBOT LOKALISEREN'. GELOKALISEERDE ROBOT.

LOCALIZED ROBOT

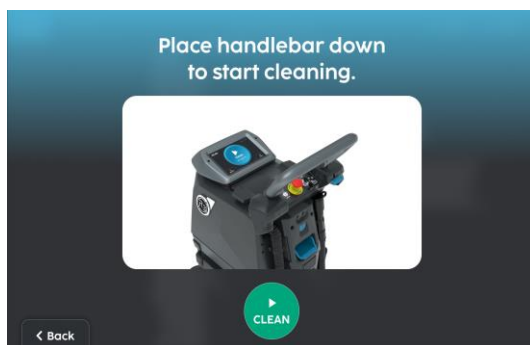
1. Selecteer het schoonmaakgebied en bevestig het gebied (Fig 5-6).
2. Voordat de zone wordt bevestigd, kan de operator de schoonmaakinstellingen aanpassen (Fig 5-7).
3. Plaats de handgreep omlaag om te beginnen met schoonmaken (Fig 5-8)
4. De robot zal de schoonmaakoperatie starten, de operator kan het schoonmaken op elk moment pauzeren of stoppen (Fig 5.9)
5. Mocht er een onderbreking in het proces zijn dan zal het scherm 'Schoonmaken Onsuccesvol' verschijnen (Fig 5-10)
6. Na het schoonmaken van een zone wordt er een schoonmaakrapport gegenereerd (Fig 5-11)



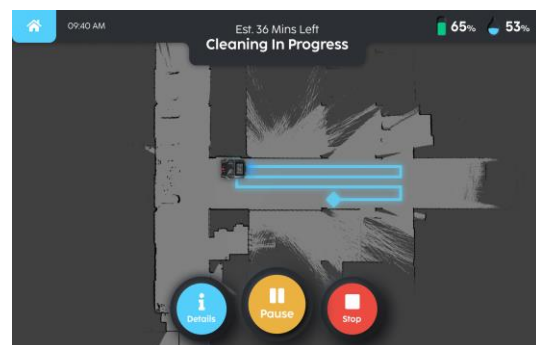
FIGUUR 5-6



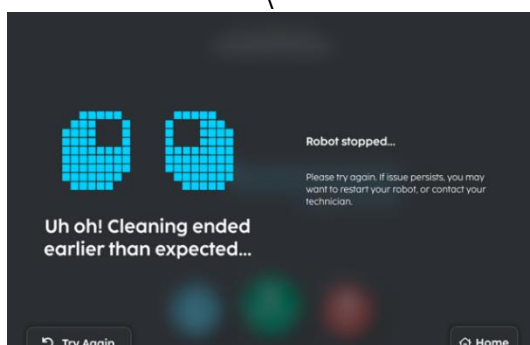
FIGUUR 5-7



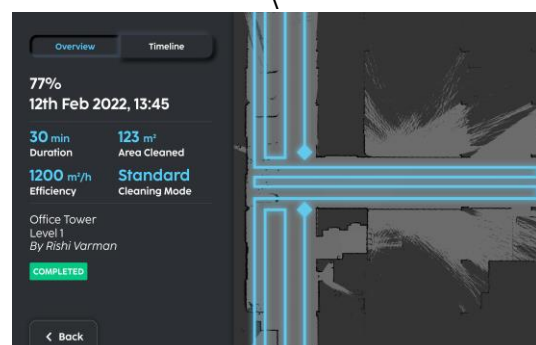
FIGUUR 5-8



FIGUUR 5-9



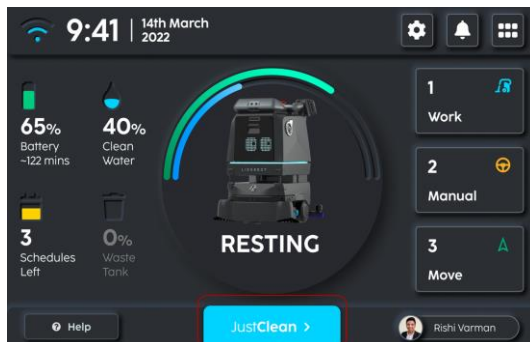
FIGUUR 5-10



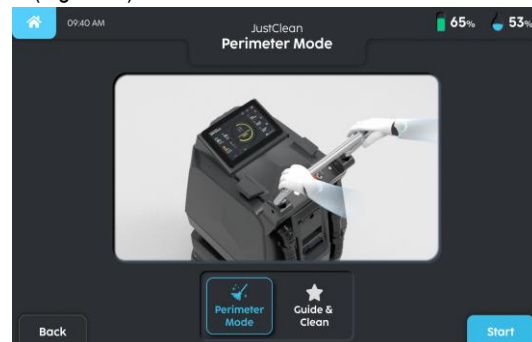
FIGUUR 5-11

JustClean™

1. Selecteer op het 'HOME'-scherm 'JustClean™' (Fig. 5-12).
2. Kies tussen 'PERIMETERMODUS' of 'GUIDE & CLEAN' (Fig. 5-13).



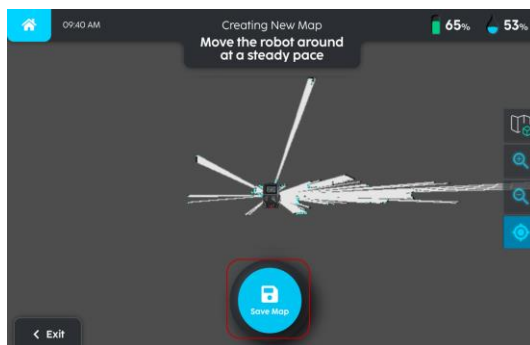
FIGUUR 5-12



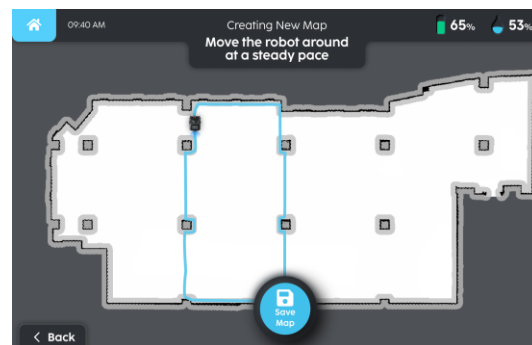
FIGUUR 5-13

Perimetermodus

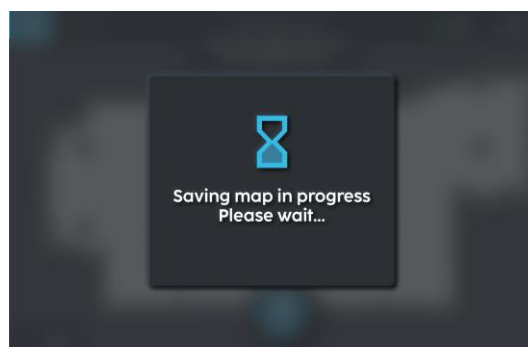
1. Selecteer 'PERIMETER' en klik op 'START' (Fig. 5-14).
2. Verplaats de robot handmatig langs de perimeter (Fig. 5-15).
3. Wanneer het pad gesloten is, druk op 'KAART OPSLAAN', en de kaart wordt opgeslagen (Fig. 5-16).



FIGUUR 5-14

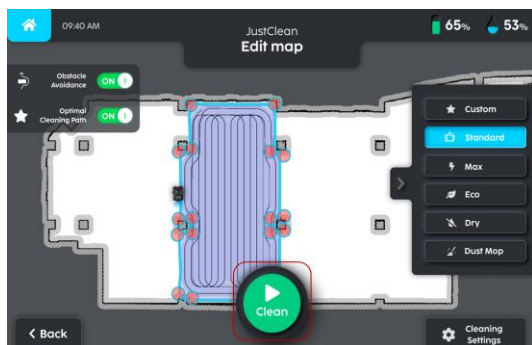


FIGUUR 5-15

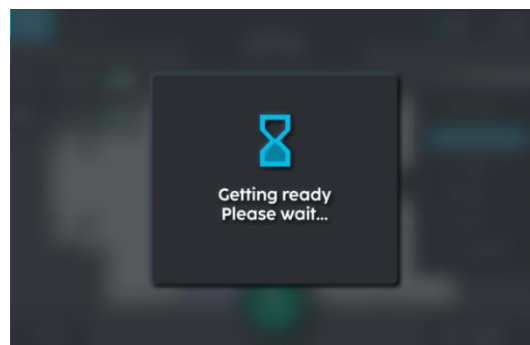


FIGUUR 5-16

4. Gebruiker kan schoonmaakzones aanpassen of schoonmaakinstellingen voor de kaart wijzigen (Fig. 5-17).
5. Plaats de handgreep omlaag en druk vervolgens op 'REINIGEN' (Fig. 5-17).
6. De robot zal beginnen met de schoonmaakoperatie (Fig. 5-18 & Fig. 5-19).



FIGUUR 5-17



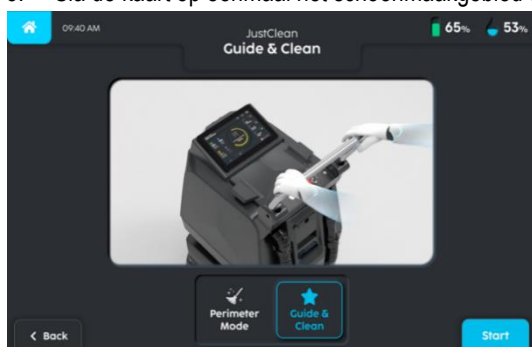
FIGUUR 5-18



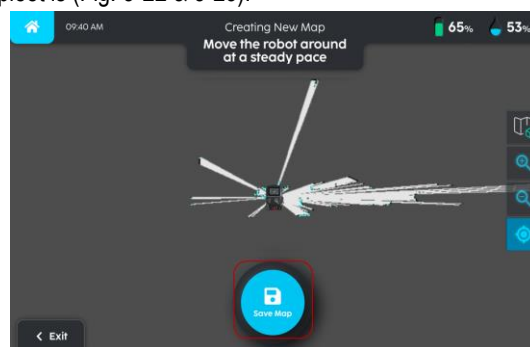
FIGUUR 5-19

Gids en Schoonmaakmodus.

1. Selecteer 'GUIDE & CLEAN' en klik op 'START' (Fig. 5-20).
2. Verplaats de robot langs het pad dat schoongemaakt moet worden terwijl je de snelheid van de robot stabiel houdt (Fig. 5-21).
3. Sla de kaart op eenmaal het schoonmaakgebied compleet is (Fig. 5-22 & 5-23).



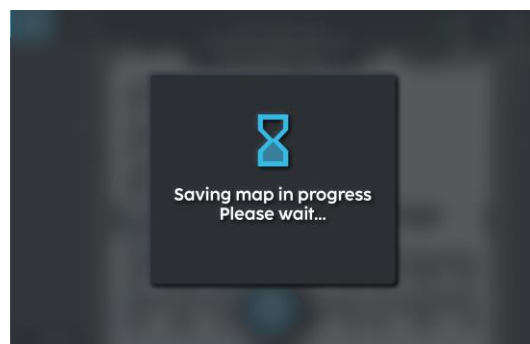
FIGUUR 5-20



FIGUUR 5-21

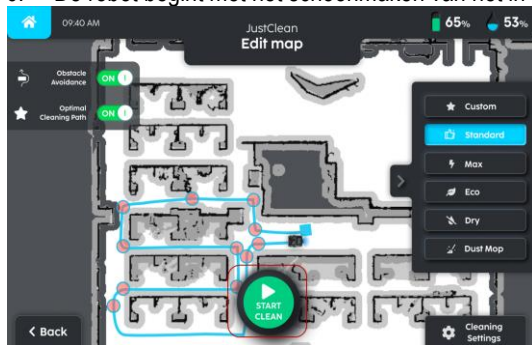


FIGUUR 5-22



FIGUUR 5-23

4. Selecteer schoonmaakinstellingen en druk op 'START REINIGING' (Fig. 5-24).
5. Controleer of de handgreep omlaag is. Zo niet, plaats dan de handgreep in de omlaag positie.
6. De robot begint met het schoonmaken van het in stap 2 gedefinieerde pad (Fig. 5-25).



FIGUUR 5-24



FIGUUR 5-25

+

5

Schoonmaakrapport

Een schoonmaakrapport wordt gegenereerd nadat de schoonmaak compleet is (Fig. 5-26). Ga naar de sectie RAPPORTEN voor meer informatie.



FIGUUR 5-26

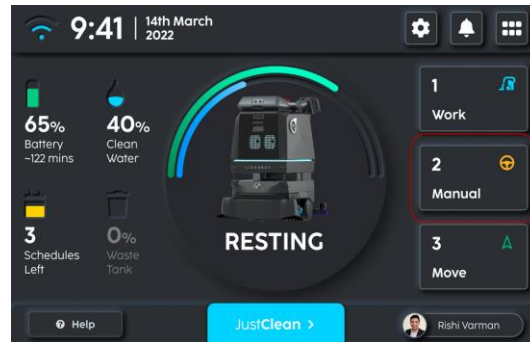
HANDMATIG REINIGEN



WAARSCHUWING!

Vermijd plotseling stoppen op hellingen of inclines. Vermijd abrupte scherpe bochten. Gebruik een lage snelheid op hellingen naar beneden.

De volgende sectie instrueert de gebruiker over hoe handmatig te reinigen met de R3 SCRUB PRO.

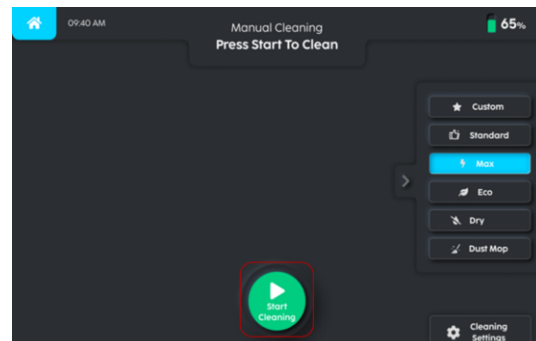


FIGUUR 5-27

1. Selecteer op het startscherm de knop 'HANDMATIG REINIGEN' (Fig. 5-27) en trek de handgreep (16) omhoog.
2. Selecteer schoonmaakvoorinstellingen: 'Aangepast', 'Standaard', 'Max', 'Eco', 'Droog', 'Stofmop' en 'Schoonmaakinstellingen'.
3. Voor 'Aangepast' regelen de schuifregelaars (Fig. 5-28) de Borsteldruk, Borstelsnelheid, Zuigkracht, Trekkerdruk, Spray-interval, Zijborstelsnelheid en Zijborsteldruk. Selecteer uw aangepaste instellingen en kies voor opslaan.
4. Nadat u uw instellingen heeft geselecteerd, selecteer de knop 'START REINIGING' om te beginnen met schoonmaken (Fig. 5-29).



FIGUUR 5-28



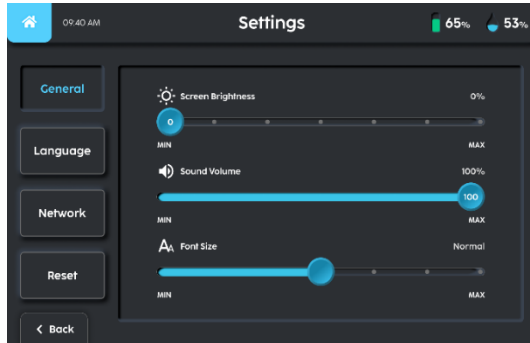
FIGUUR 5-29

OPMERKING: Wanneer het touchscreen aangeeft dat de batterij van de robot onder de 5% is, moet de operator stoppen met schoonmaken en de robot opladen.

INSTELLINGEN

Dit gedeelte geeft de gebruiker instructies over het wijzigen van instellingen op het LCD-scherm. Op de instellingenpagina kan de gebruiker algemene instellingen, taal, netwerk wijzigen en de robot resetten.

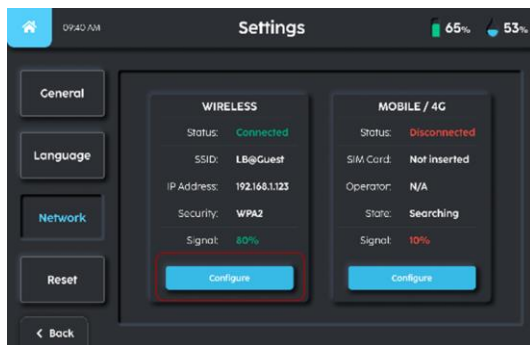
1. Op de algemene instellingenpagina kan de gebruiker de schermhelderheid, geluidsvolume en scherm timeout-instellingen aanpassen (Fig. 6-1).
2. De gebruiker kan de taal wijzigen door op het taaltabblad te klikken en door het taalvenster te scrollen (Fig. 6-2).
3. De gebruiker kan het werkende netwerk wijzigen door op de knop 'Configureren' te klikken (Fig. 6-3).
4. Selecteer het netwerk om te configureren of te verbinden (Fig. 6-4).



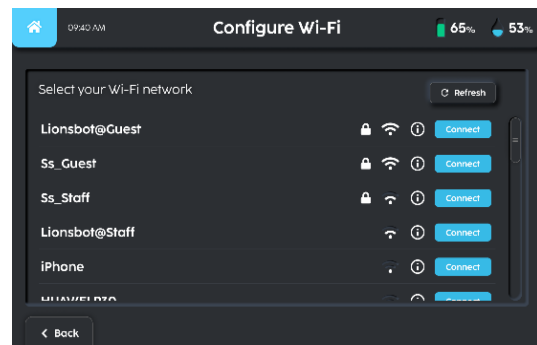
FIGUUR 6-1



FIGUUR 6-2



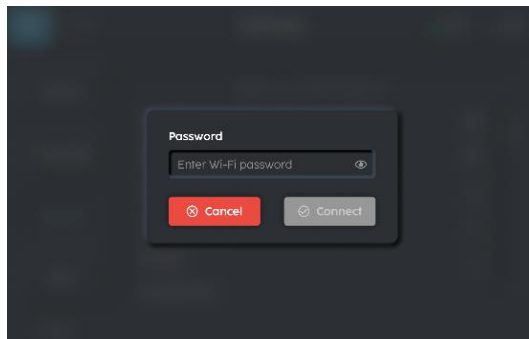
FIGUUR 6-3



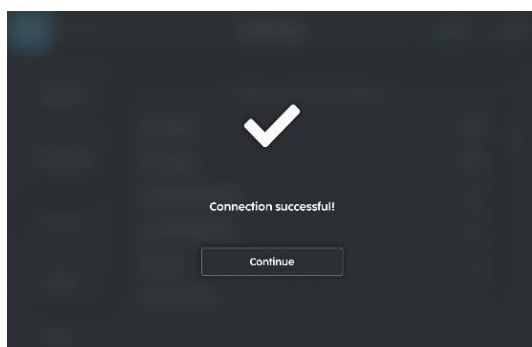
FIGUUR 6-4

WIFI

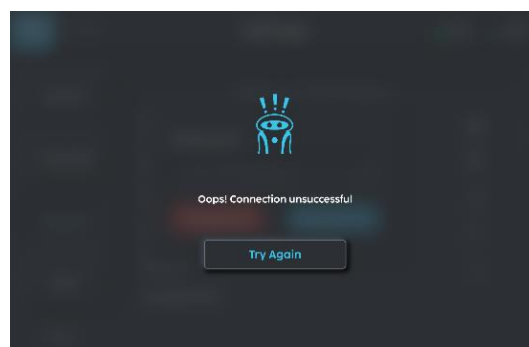
1. Voer het netwerkwachtwoord in (Fig. 6-5).
2. Als de verbinding succesvol is (Fig. 6-6), is de netwerkverandering geslaagd.
3. Als op het scherm wordt getoond dat de verbinding is mislukt (Fig. 6-7), controleer dan uw netwerkconfiguratie en -instellingen en probeer het opnieuw. Neem anders contact op met uw netwerkbeheerder.



FIGUUR 6-5



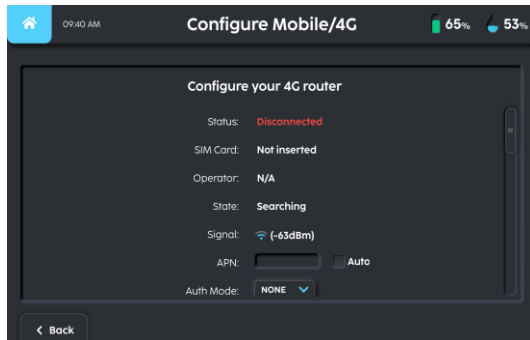
FIGUUR 6-6



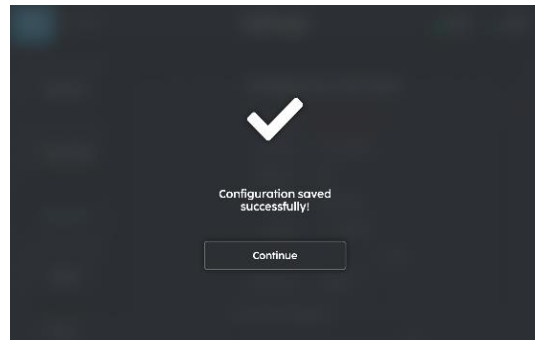
FIGUUR 6-7

MOBIEL/4G

1. De operator kan de mobiele/4G-instellingen configureren (Fig. 6-8).
2. Een bericht "Configuratie succesvol opgeslagen" zal verschijnen (Fig. 6-9).



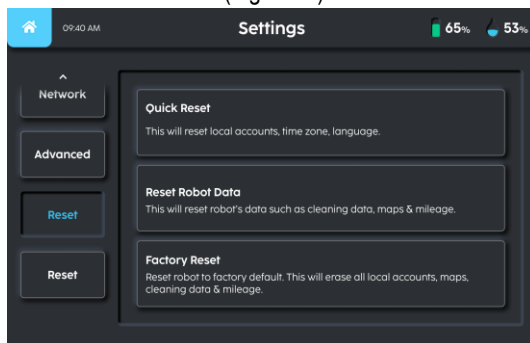
FIGUUR 6-8



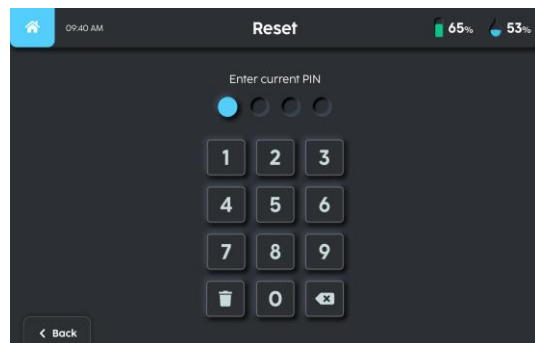
FIGUUR 6-9

ROBOT RESETTEN

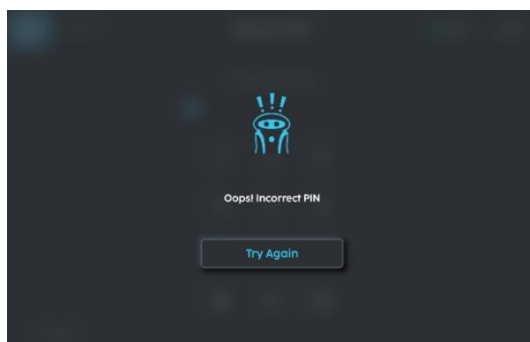
1. Selecteer 'Reset' (Fig.6-10).
2. Voer de PIN in (Fig.6-11).
3. Als de ingevoerde PIN onjuist is, selecteer 'Opnieuw proberen' (Fig.6-12).
4. Selecteer 'Reset' (Fig. 6-13).



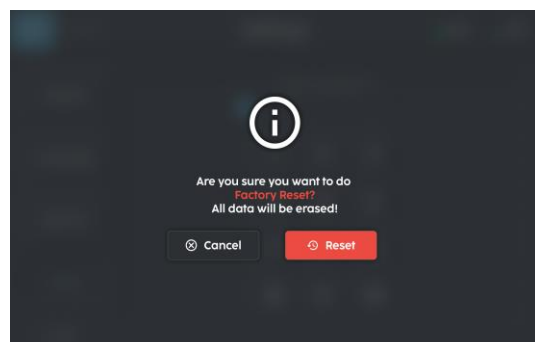
FIGUUR 6-10



FIGUUR 6-11



FIGUUR 6-12



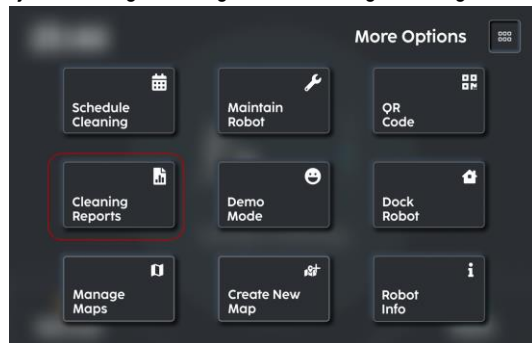
FIGUUR 6-13

RAPPORTEN

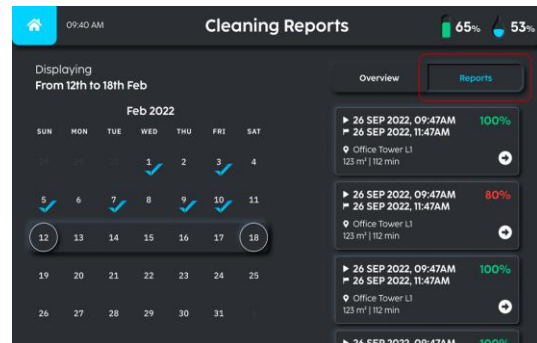
Het volgende gedeelte geeft de gebruiker instructies over hoe toegang te krijgen tot rapporten:

1. Klik op de startpagina op het pictogram voor meer opties (Fig. 6-14).
2. Selecteer de 'Schoonmaakrapporten' en klik op het tabblad 'Rapporten' (Fig. 6-15).
3. Selecteer de datum van het schoonmaakrapport dat u wilt controleren (vinkjes duiden de dagen aan met schoonmaakrapporten).
4. Selecteer het schoonmaakrapport van interesse. Een overzicht van de schoonmaakoperatie zal worden getoond in het tabblad 'Overzicht' (Fig. 6-16).
5. Selecteer het tabblad 'Tijdslijn' voor meer details (Fig. 6-17).

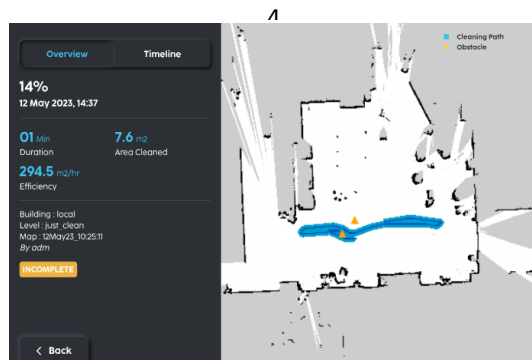
Een schoonmaakrapport wordt gegenereerd na elke schoonmaakoperatie. Een rapport's basis schoonmaakgegevens tonen tijd, in kaart gebracht gebied, schoongemaakt gebied en gedetecteerde obstakels.



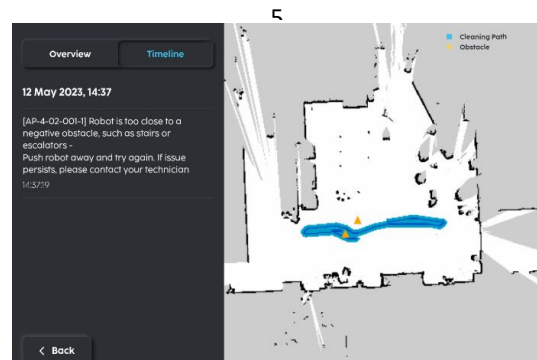
FIGUUR 6-14



FIGUUR 6-15



FIGUUR 6-16

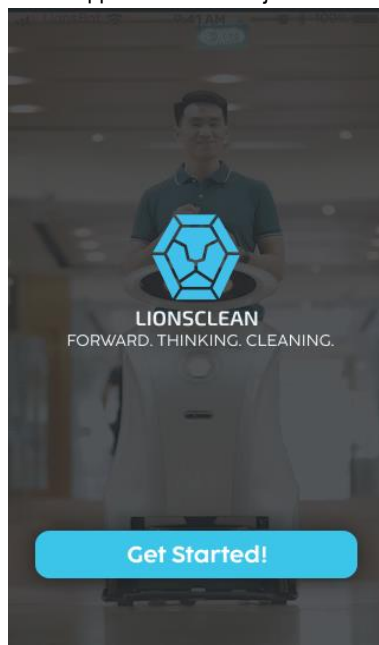


FIGUUR 6-17

R3 SCRUB PRO APP EN INITIËLE INSTELLING

De LionsClean-app wordt gebruikt om te communiceren en te werken met de robot. Elke LionsClean-gebruiker krijgt een unieke gebruikers-ID en wachtwoord toegewezen voor gebruik met de app. De gebruiker moet ingelogd zijn om te kunnen interfacen met een LionsBot-robot.

Deze sectie biedt een overzicht van de belangrijkste functies die door de app worden geboden, toegankelijk via de gebruikersinformatiepagina, de robot- en faciliteitenpagina, en de commandopagina van de app. Meer details over het gebruik van de R3 VAC met de beschikbare app-commando's zijn te vinden in 'BEDIENING VAN DE R3 SCRUB PRO'.



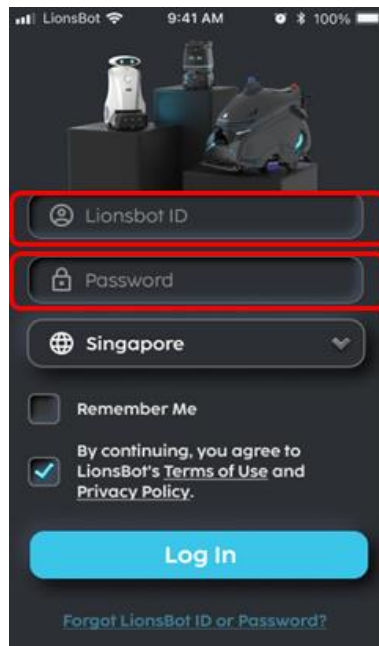
FIGUUR 7-1 (Welcome Page)

NIEUWE GEBRUIKERSINSTELLING

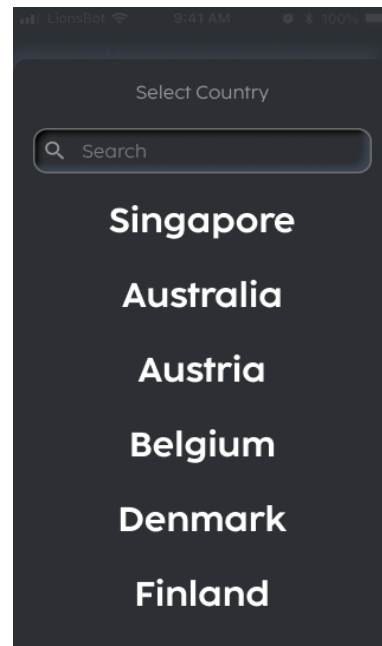
Elke robotgebruiker krijgt een unieke LionsBot-ID en wachtwoord toegewezen voor gebruik met de app. Een nieuwe gebruiker die voor de eerste keer inlogt, zal zijn wachtwoord moeten bijwerken.

1. Voer op de inlogpagina de verstrekte ID en het wachtwoord in (Fig. 7-2).
2. Controleer of het juiste land is geselecteerd (Fig. 7-3) voordat u op de knop 'Inloggen' klikt.

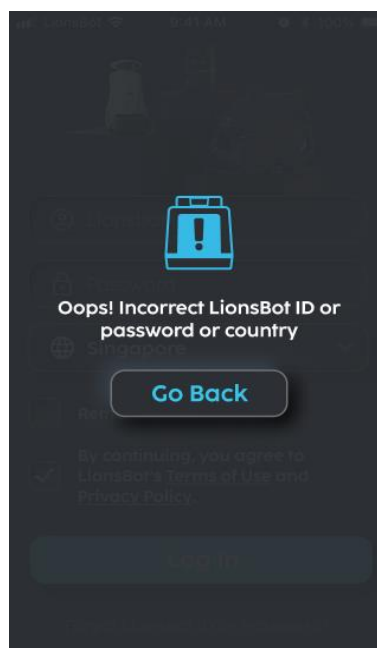
OPMERKING: Het invoeren van een verkeerde ID, wachtwoord of land zal resulteren in een onsuccesvolle login, klik op 'opnieuw proberen' om terug te keren naar de inlogpagina (Fig. 7-4).



FIGUUR 7-2

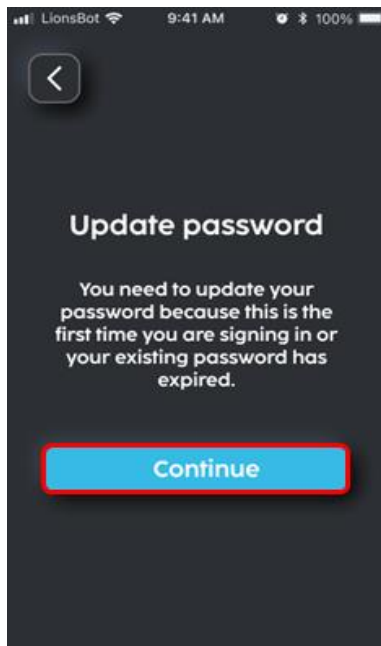


FIGUUR 7-3

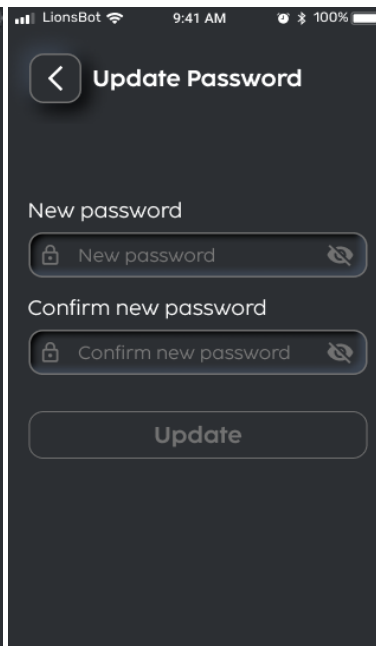


FIGUUR 7-4

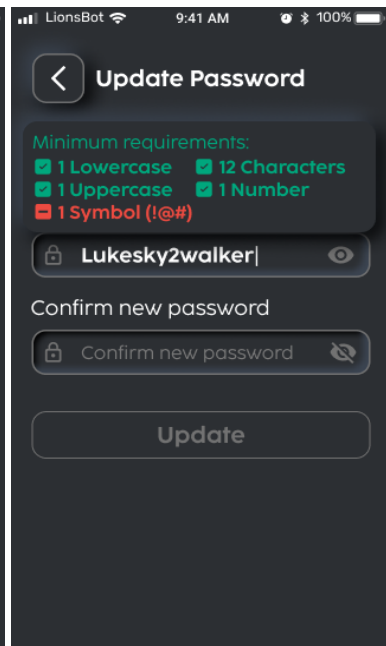
3. Klik op 'Doorgaan' op de pagina voor wachtwoordupdate (Fig.7-5).
4. Voer een nieuw wachtwoord in (Fig. 7-6). Het nieuwe wachtwoord moet aan de minimale vereisten voldoen om verder te gaan (Fig. 7-7).
5. Bevestig het nieuwe wachtwoord (Fig. 7-8).
6. Klik op de knop 'Bijwerken' om het wachtwoord bij te werken (Fig. 7-9).



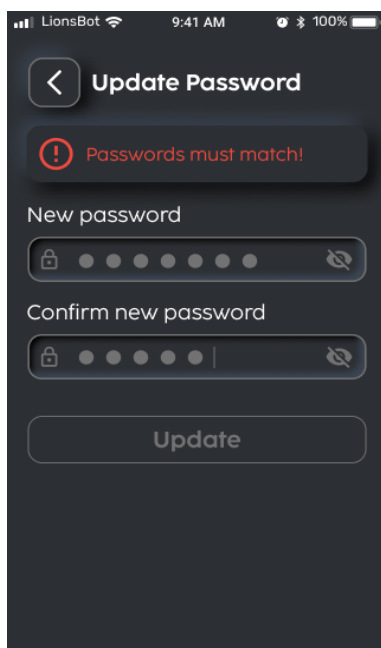
FIGUUR 7-5



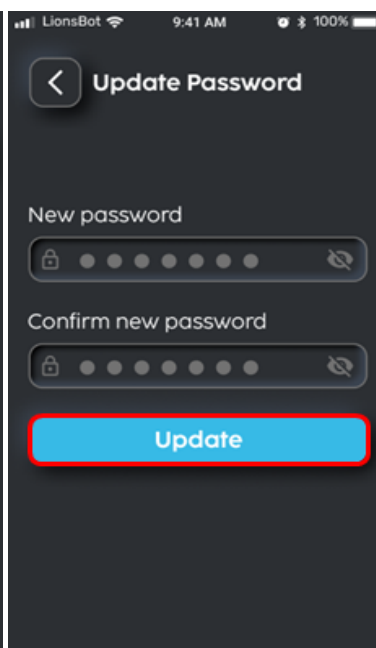
FIGUUR 7-6



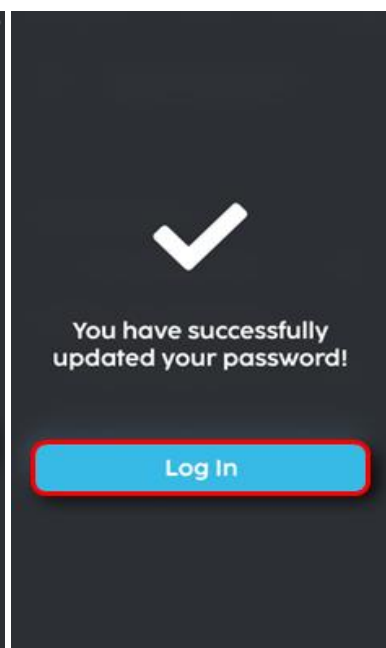
FIGUUR 7-7



FIGUUR 7-8



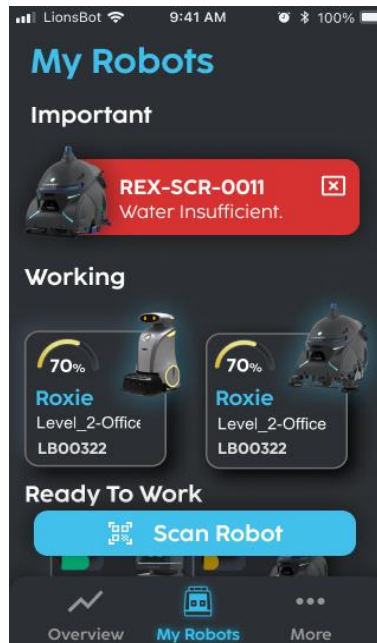
FIGUUR 7-9



FIGUUR 7-10

MIJN ROBOTS

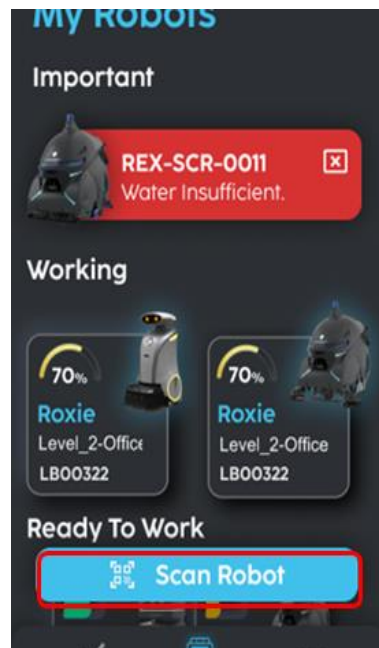
Dit is de eerste pagina die verschijnt na het inloggen van de gebruiker. De pagina 'Mijn Robots' stelt de gebruiker in staat om de robots te bekijken en te beheren waarmee de operator geassocieerd is.



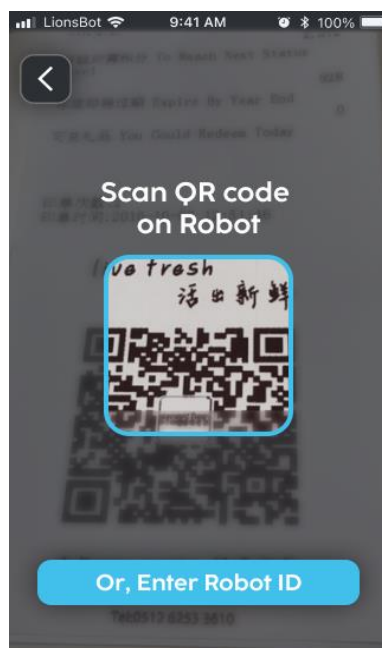
FIGUUR 7-11 (My Robot's Page)

Om een nieuwe robot toe te voegen,

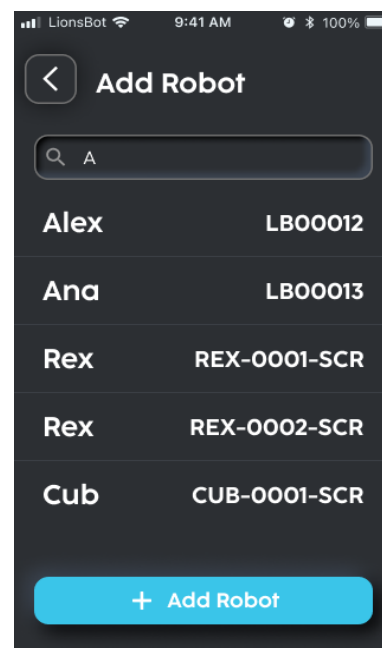
1. Klik op 'Scan Robot' op de pagina 'Mijn Robots' (Fig. 7-11).
2. Scan de QR-code op de robot (Fig. 7-12). Klik alternatief op 'of, Voer Robot ID in' om toe te voegen met de robotnaam of ID (Fig. 7-13).
3. De app zal de gebruiker vervolgens vragen om een eenmalig wachtwoord binnen 1 minuut in te voeren (Fig. 7-14). Dit is een 2-cijferig wachtwoord dat wordt weergegeven op de ogen of het touchscreen van de robot. Voer dit in op de app (Fig. 7-15).



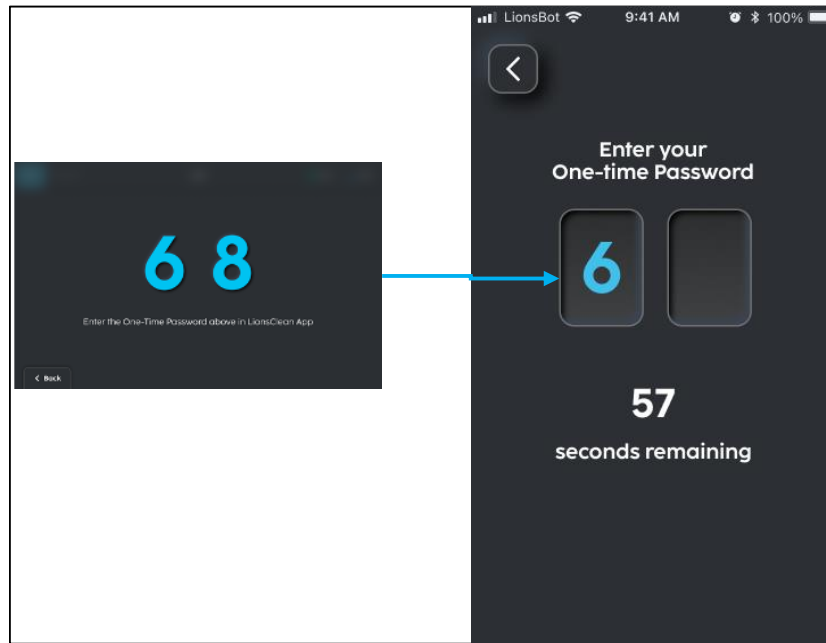
FIGUUR 7-12



FIGUUR 7-13



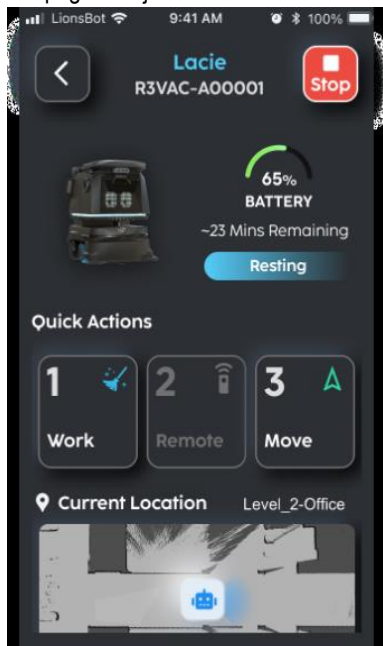
FIGUUR 7-14



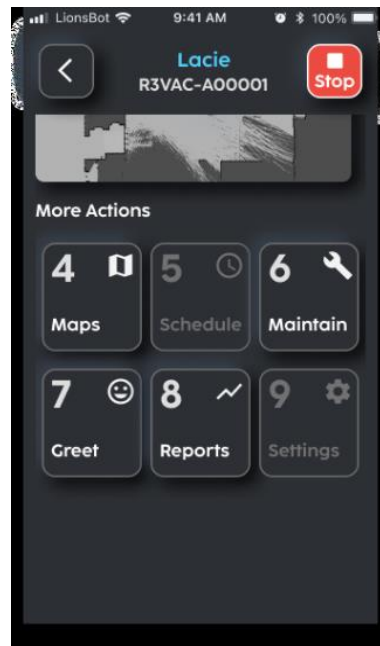
FIGUUR 7-15

APP-COMMANDO'S

De app-commando's (Fig. 7-16 en 7-17) kunnen worden geopend door op de respectievelijke robot te klikken die geregistreerd staat op de pagina 'Mijn Robots'.



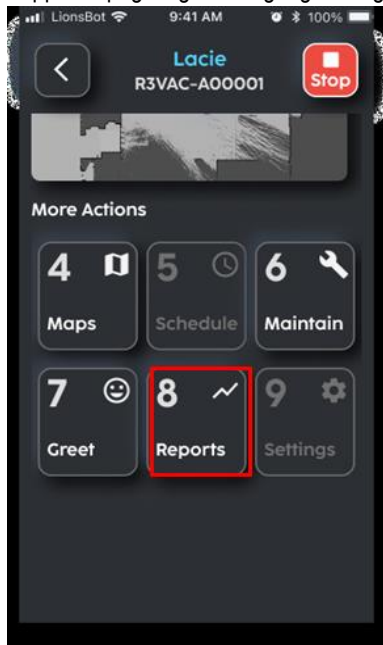
FIGUUR 7-16



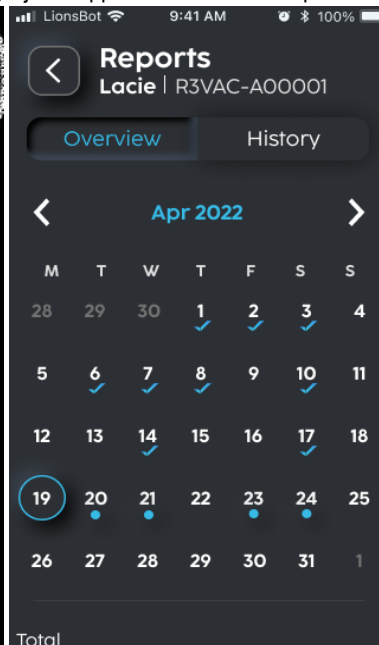
FIGUUR 7-17

RAPPORTEN

De rapportenpagina geeft toegang tot dagelijkse rapporten van de robotoperaties en toont hun schoonmaakrecords.



FIGUUR 7-18



FIGUUR 7-19



FIGUUR 7-20

FACILITEITSKAART



LET OP!

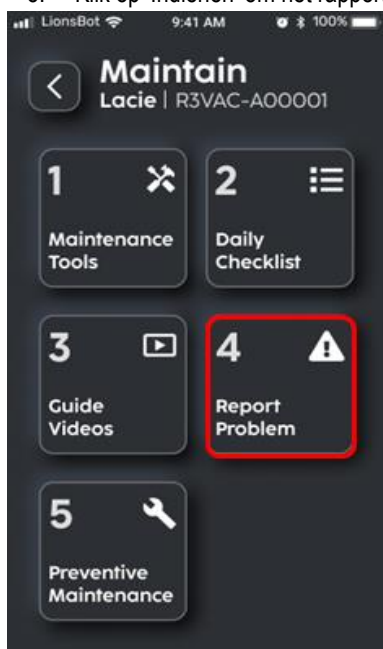
Een correct gecreëerde faciliteitskaart is essentieel om ervoor te zorgen dat de R3 SCRUB PRO gevaarlijke plekken in zijn navigatie/bediening vermijdt. Kaarten moeten worden gecreëerd door een geautoriseerde distributeur door professioneel opgeleid personeel.

De LionsClean-app moet een vooraf gecreëerde kaart hebben voor de gebieden van belang in de faciliteit waar de R3 SCRUB PRO werkzaam is. Dit kan worden geopend met behulp van de kaartoptie op de commandopagina, en is noodzakelijk voor de lokalisatie van de R3 SCRUB PRO (zie 'DE ROBOT LOKALISEREN'). Voor assistentie bij het creëren/aanpassen van een kaart, neem contact op met een geautoriseerde distributeur.

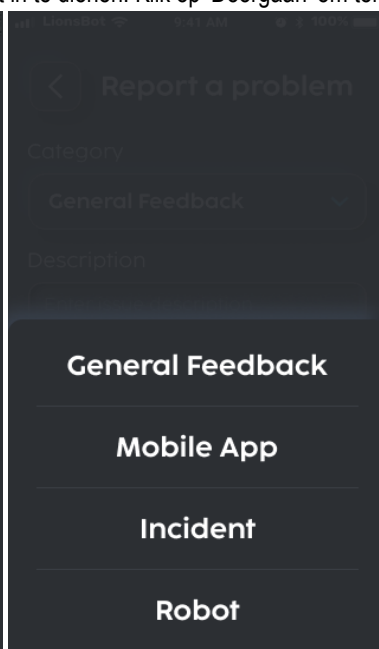
EEN PROBLEEM RAPPORTEREN

De pagina 'Probleem Rapporteren' kan worden gebruikt om een probleem met de Robot of de LionsClean App in te dienen.

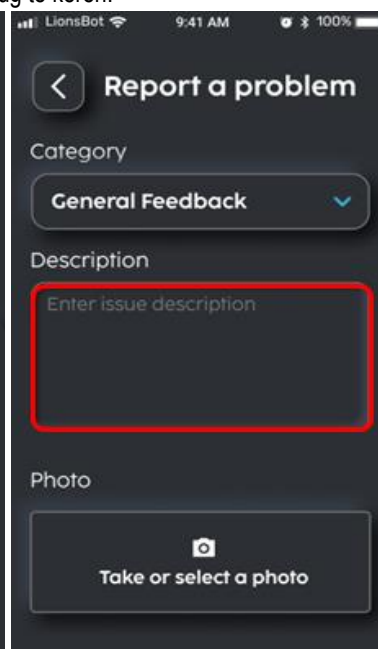
1. Klik op 'Probleem Rapporteren' (Fig. 7-21).
2. Selecteer de categorie van het probleem dat is ondervonden.
3. Vul een beschrijving van het probleem in.
4. Neem of selecteer een foto van het probleem (Optioneel) (Fig. 7-24 en 7-25).
5. Klik op 'Indienen' om het rapport in te dienen. Klik op 'Doorgaan' om terug te keren.



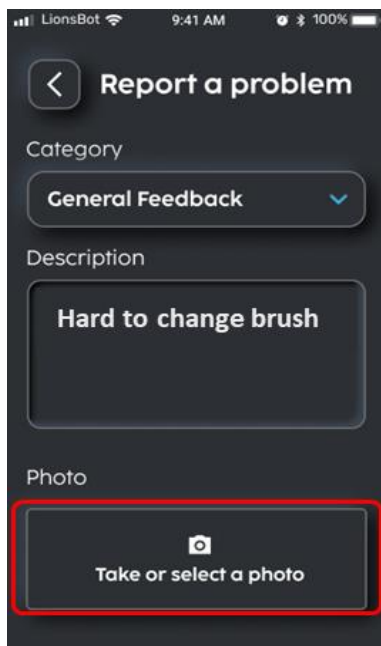
FIGUUR 7-21



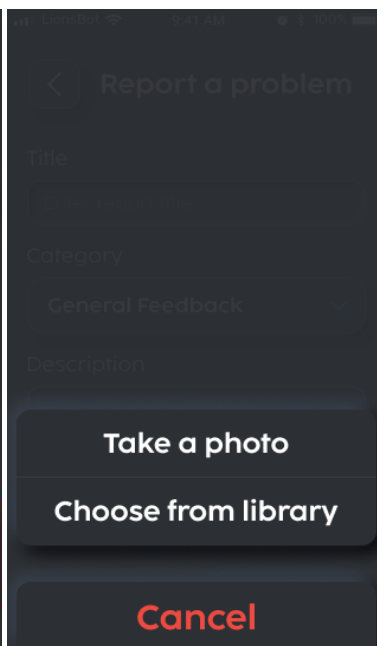
FIGUUR 7-22



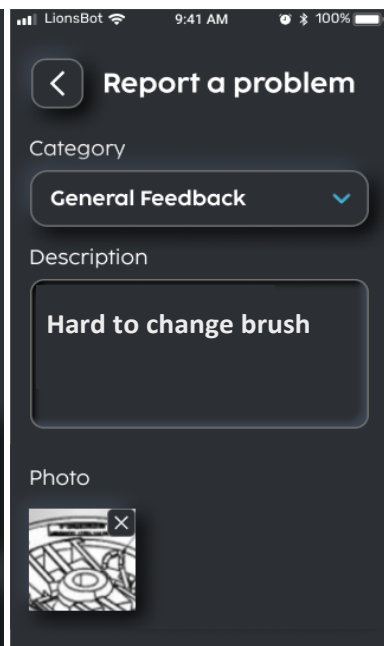
FIGUUR 7-23



FIGUUR 7-24



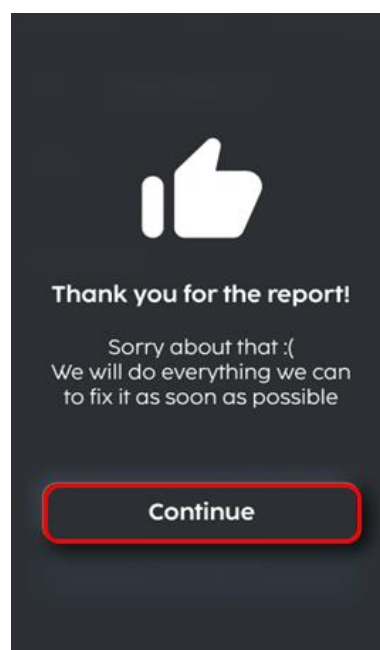
FIGUUR 7-25



FIGUUR 7-26



FIGUUR 7-27



FIGUUR 7-28

VOORDAT U DE R3 SCRUB PRO GEBRUIKT

Zet de robot aan zoals beschreven in de sectie "AAN/UIT ZETTEN VAN DE R3 SCRUB PRO" om hem te kunnen verplaatsen en bedienen.

Volg deze checklist van operaties voordat u begint met schoonmaken met de R3 SCRUB PRO:

- I. **Het niveau van het schone water is voldoende. (Zie 'VULLEN VAN DE SCHOONWATERTANK')**
- II. **Het laadniveau van de batterij is voldoende. (Zie 'HET OPLADEN VAN DE BATTERIJ')**
- III. **Geen vloeistoflekkages.**
- IV. **Veiligheidsfuncties en -apparaten zijn operationeel.**
- V. **R3 SCRUB PRO is gelokaliseerd.**
- VI. **R3 SCRUB PRO kan naar de gewenste locatie worden verplaatst.**
- VII. **De noodstopknop is vrijgegeven voor het schoonmaken.**
- VIII. **Borstels zijn stevig gemonteerd (afhankelijk van het vloertype).**
- IX. **De zuigmond is schoon van vuil.**
- X. **Het vuilvang is leeg en correct geplaatst (Zie Fig. 8-1).**
- XI. **De vuilwatertank is leeg. XII. De handgreep is omlaag.**

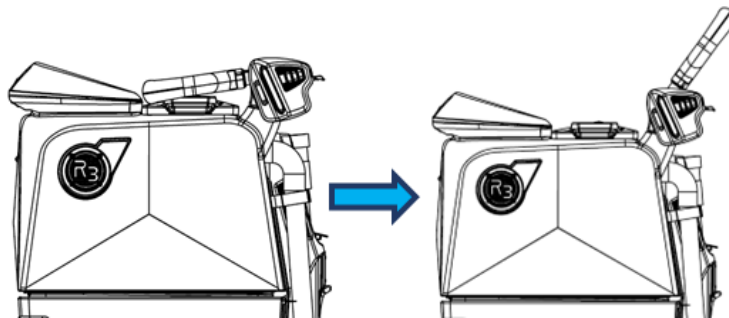


FIGUUR 8-1

VERVOEREN VAN DE R3 SCRUB PRO UIT DE OPSLAG

Om de robot uit de opslag te transporteren, trekt u de handgreep (16) omhoog zoals aangegeven in (Fig. 8-2).

OPMERKING: De robot moet AAN staan.



FIGUUR 8-2

HET CONTROLEREN VAN HET BATTERIJNIVEAU

1. Raadpleeg de 'Home'-pagina op het scherm van de robot om het batterijniveau te controleren (Fig. 8-3).



FIGUUR 8-3

HET LOKALISEREN VAN DE ROBOT



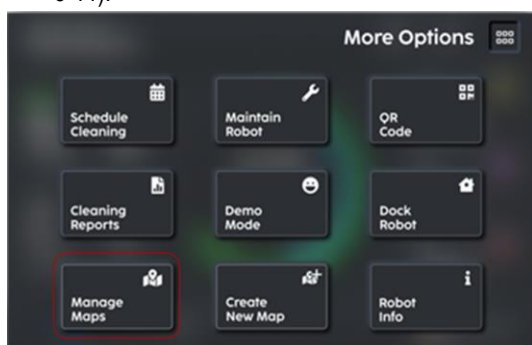
LET OP!

Lokalisatiefouten of navigatiefouten zullen optreden onder de volgende voorwaarden:

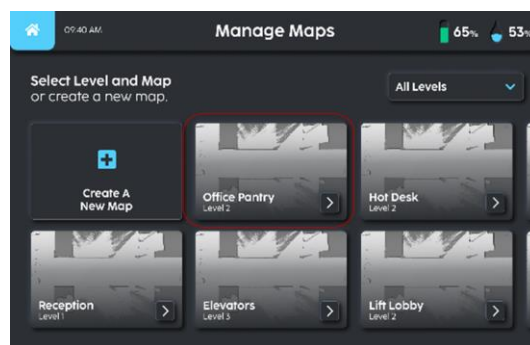
1. De oppervlakken van de LiDAR zijn vuil.
2. Plotseling verlies van stroom naar de boordcomputer.

De robot heeft menselijke assistentie nodig om correct te lokaliseren.

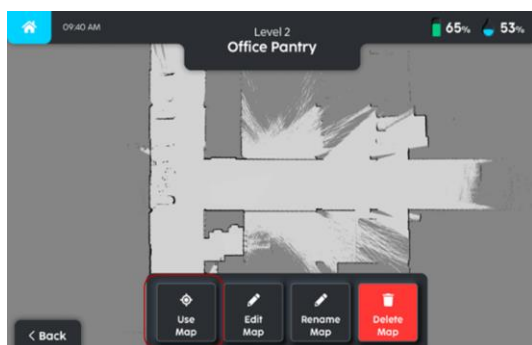
1. Krijg toegang tot de kaart van de faciliteit door de optie 'Kaarten beheren' te selecteren in de Meer Opties (Fig. 8-4).
2. Selecteer het gekarteerde werkgebied (Fig. 8-5).
3. Selecteer de optie 'Gebruik kaart' om de kaart te wijzigen (Fig. 8-6).
4. Zodra de kaart is gewijzigd, zal de positie van de robot op de kaart worden aangegeven. De punten en segmenten op de kaart komen overeen met het zicht van de robot door de LiDAR (Fig. 8-7).
5. Selecteer 'Aangepast punt' of de andere op de kaart opgeslagen locatiepunten. Verplaats de robot handmatig op het touchscreen zodat de punten en segmenten overeenkomen met de kaart (Fig. 8-8).
6. Klik op 'Locatie instellen' om de locatie van de robot te bevestigen (Fig. 8-9).
7. Wacht tot de robot zijn omgeving controleert (Fig. 8-10).
8. Wanneer de lokalisatie succesvol is, verschijnen 'Bestaande Plannen' om een schoonmaakplan te selecteren (Fig. 8-11).



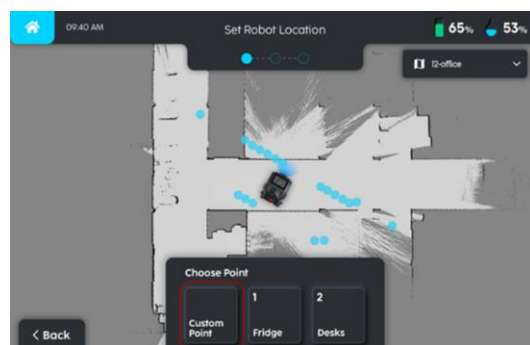
FIGUUR 8-4



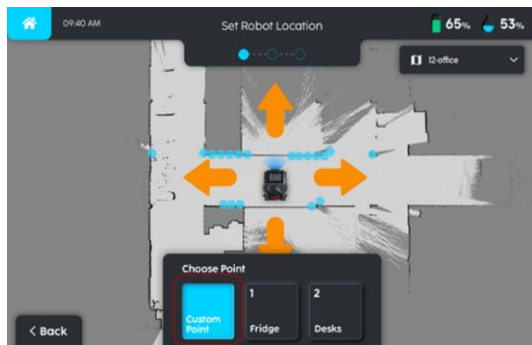
FIGUUR 8-5



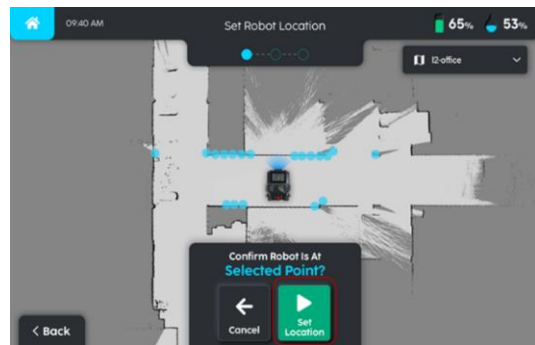
FIGUUR 8-6



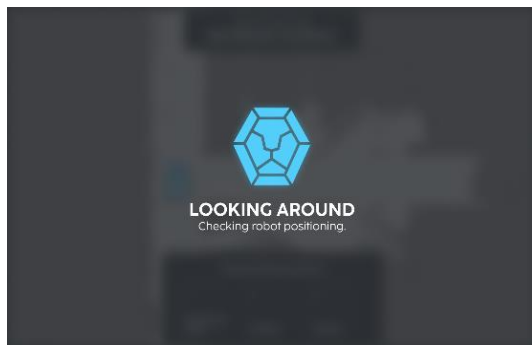
FIGUUR 8-7



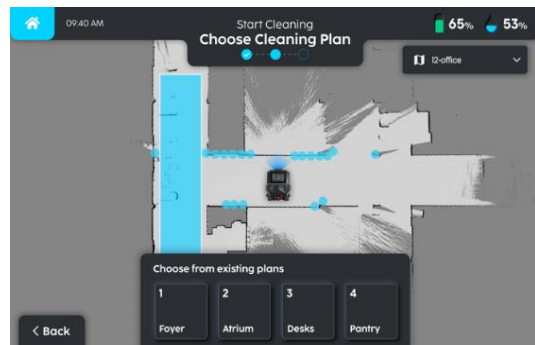
FIGUUR 8-8



FIGUUR 8-9



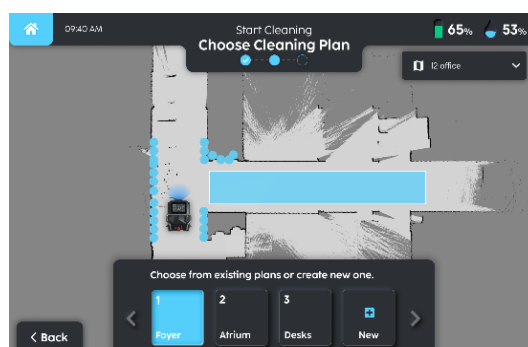
FIGUUR 8-10



FIGUUR 8-11

VERIFICATIE VAN LOKALISATIE

1. Met een correct gelokaliseerde robot zouden de LIDAR-scanlijnen (aangeduid met rode punten en segmenten op de kaart) nauw moeten overeenkomen met kaartfuncties (weergegeven als zwarte lijnen) (zoals te zien in Fig. 8-12). Als de scan van de R3 weergegeven op de app niet bevredigend overeenkomt met de kaartfuncties, kan de robot licht worden verplaatst om de lokalisatie-instelling te herhalen.
2. Een ander teken van goede lokalisatie is het succesvolle punt-tot-punt beweging van de R3 SCRUB PRO. Gebruik het 'Verplaats'-commando zoals beschreven in 'PUNT-TOT-PUNT BEWEGING' om nauwkeurige beweging naar een ingestelde locatie te verifiëren.



FIGUUR 8-12



LET OP!

Tijdens het handmatig duwen van de machine, om navigatiekaarten te ontwikkelen als onderdeel van het opnemen van de autonome plannen, is het de verantwoordelijkheid van de operator om contact met obstakels en personen te vermijden. De machine zal deze niet vermijden in de handmatige bedieningsmodus. Er zijn geen autonome veiligheidsfuncties actief in de handmatige modus.

GEBRUIK VAN DE R3 SCRUB PRO

De robot kan worden bediend via de LionsClean-app of via het touchscreen. Voor bediening via de LionsClean-app: Volg de procedure onder 'R3 SCRUB PRO APP EN INITIËLE INSTELLING' om de robot te laten werken met LionsClean.

Voor bediening via het touchscreen: Volg de procedure onder 'R3 SCRUB PRO TOUCHSCREEN SETUP' om de robot te laten werken en om lokalisatie uit te voeren.

INITIËLE CONTROLEPROCEDURE

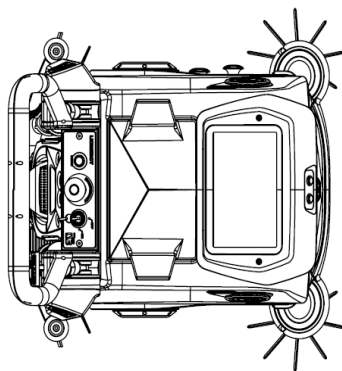
Voltooi de onderstaande laatste onderhoudschecklist voordat u begint te werken met de R3 SCRUB PRO. Deze onderhoudschecklist zal ook als herinnering in de app verschijnen.

- ✓ Verifieer dat de fysieke noodstop en LED-waarschuwingslicht functioneren.
- ✓ Verifieer dat de bumper en LED-waarschuwingslicht functioneren.
- ✓ Verifieer dat het obstakelvermijdingsgedrag functioneert.
- ✓ Controleer LIDAR-oppervlakken op vuil.
- ✓ Verifieer dat het luik van de tank gesloten is.
- ✓ Verifieer dat de afvoerslang voorzien is van een deksel en beveiligd is.
- ✓ Verifieer dat de inlaat voor schoon water gelegeerd is van overtollig water.

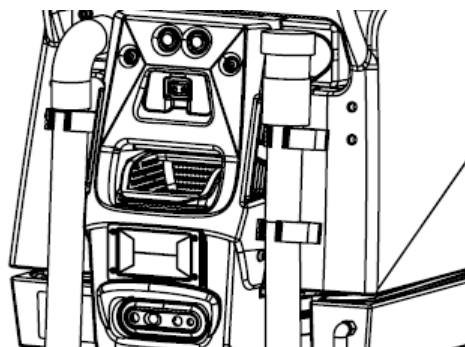


WAARSCHUWING!

Als blijkt dat de noodstop of de bumper niet werkt zoals verwacht, begin dan niet met schoonmaken met de R3 SCRUB PRO en neem contact op met een geautoriseerde distributeur voor hulp.



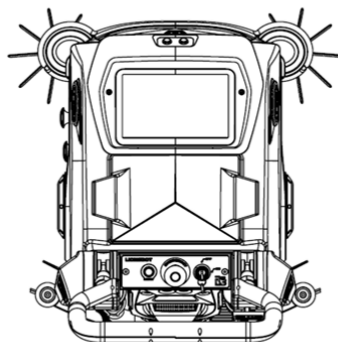
FIGUUR 9-1



FIGUUR 9-2

1. **Verifieer de fysieke noodstopfunctie:** Na het indrukken van de noodstop, duw de robot handmatig om te verifiëren dat de remmen zijn losgekoppeld en verifieer ook dat de LED-lampjes rood knipperen. Laat de noodstop los en druk op de resetknop om te verifiëren dat de LED-lampjes terugkeren naar de oorspronkelijke kleur.
2. **De bumperfunctie verifiëren:** In de autonome modus, bij point-to-point reismodus druk op de bumper, om te verifiëren dat de robot het pad herplant en verifieer ook dat de LED-lampjes knipperen.

3. **Verifieer dat het gedrag voor obstakelontwijking functioneert:** Gebruik de autonome bedieningsfunctie van de LionsClean-app met 'Sensor Aan' om de robot naar een obstakel te bewegen (direct ervoor of aan de zijkanten) en verifieer dat de robot het obstakel vermijdt.
4. **Verifieer dat LiDAR-oppervlakken schoon zijn:** Controleer visueel LiDAR-oppervlakken op vuil of stof. Veeg het LiDAR-oppervlak schoon met een doekje als er vuil of stof op zit.
5. **Verifieer dat het luik voor afvalwater gesloten is:** (Fig. 9-3).
6. **Verifieer dat de afvoerslang voorzien is van een deksel en vastgezet is:** Sluit de afvoerslangdop stevig (Fig. 9-4.) en rust de slang op de voorziene verankeringspunten.
7. **Verifieer dat de inlaat voor schoon water vrij is van water:** (Fig. 9-4).



FIGUUR 9-3

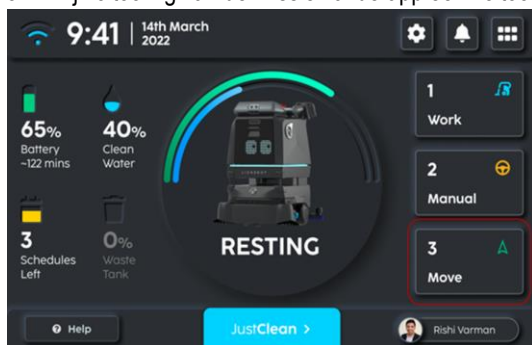


FIGUUR 9-4

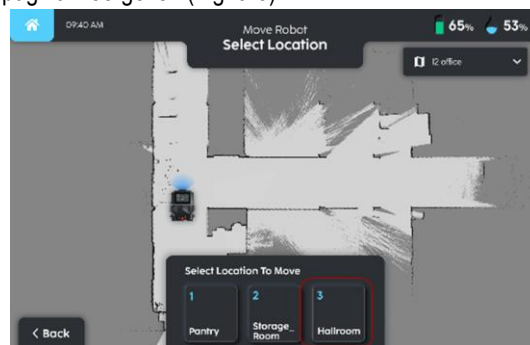
BEWEGING VAN PUNT NAAR PUNT

1. Gebruik de optie 'Verplaats' (Fig. 9-5) op de 'Home'-pagina om een punt op de kaart te selecteren (Fig. 9-6) waar de robot naartoe moet bewegen vanaf zijn huidige locatie.
2. De Verplaats-pagina stelt de gebruiker in staat een vooraf ingesteld punt te selecteren om naartoe te bewegen vanuit de selectiebalk onderaan (bijv. 'Hallroom' in Fig. 9-6) of een aangepaste locatie te bieden door op de kaart te klikken.
3. Na het bevestigen van de selectie (Fig. 9-7), zal de robot beginnen te bewegen. Pauzeren / stoppen van de beweging kan gedaan worden door te klikken op respectievelijk de 'Pauze' of 'Stop' knop (Fig. 9-8).

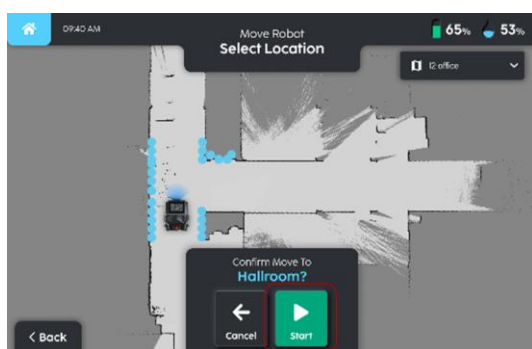
4. Mochten er obstakels zijn of een onderbreking in het proces, dan zal een 'ONSUCCESVOL' pagina verschijnen. De operator kan ofwel 'HOME', 'JustClean™' of 'VERPLAATS' selecteren om het proces aan te passen.
5. Bij voltooiing van de missie zal de app een voltooiingspagina weergeven (Fig. 9-9).



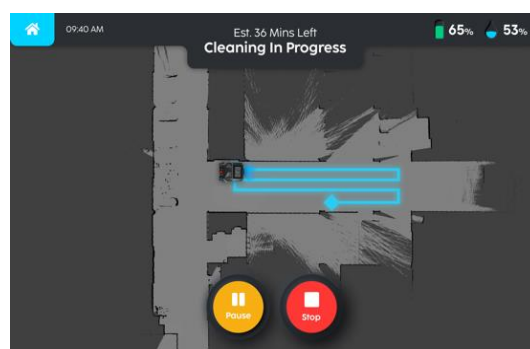
FIGUUR 9-5



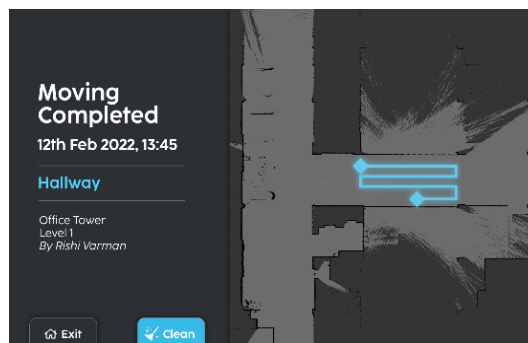
FIGUUR 9-6



FIGUUR 9-7



FIGUUR 9-8



FIGUUR 9-9

MENSELIJKE ROBOT INTERFACE - BEDIENINGSSIGNALLEN

Machine Status	LED Paneel	Geluid	LED Riem
Noodstop	Gevangen ogen E-Stop teken Hoofd schudden	Geen (Alleen notificatiegeluiden toegestaan)	Rood - Snel Pulseren
Onveilige Zone	Geen	Geen	Amber - Snel Pulseren
Lage Batterij	Vermoeide ogen Vermoeide ogen knipperen	Geen (Alleen notificatiegeluiden toegestaan)	Geen
Opladen	Batterij opladen Slapende Zzz	Geen (Alleen notificatiegeluiden toegestaan)	Smaragdgroen - Langzaam Pulseren
Niet gelokaliseerd	Verloren Vergrootglas	Geen	Paars - Langzaam Pulseren
Rechtsaf slaan	Bewegende pijl - rechts Ogen naar pijl - rechts	Draaigeluid	Amber - Snel Pulseren
Linksaf slaan	Bewegende pijl - links Ogen naar pijl - links	Draaigeluid	Amber - Snel Pulseren
Geluid Zone	Geen	Geluidszonemelding geluid - gelopen	Geen
Tekenen van leven - tijdens het schoonmaken	Auto racet Auto maakt rondjes R3 maakt schoon na auto Zweet op voorhoofd Klok Dweilen	Begeleidend geluid voor elke animatie	Geen
Tekenen van leven - inactief	Rondkijken (alle richtingen) Knipperen (alle richtingen)	Begeleidend geluid voor elke animatie	Geen
Mapping	Ooglapje piraat Kaart met kruisje op schat	Geen	Geen
Aandokken	Begint met R3 die het huis binnengaat Gaat verder met R3 die buiten het huis springt / wacht Eindigt met R3 die het huis binnengaat	Begeleidend geluid voor elke animatie	Geen
Ontdokken	Begint met R3 die het huis uitgaat	Begeleidend geluid voor elke animatie	Geen

	Gaat verder met ogen als het ontdocken compleet is Als ontdocken bezig is, herhaalt R3 die uit het huis gluuft		
Schoonwatertank leeg	Meter daalt laag, knipperend uitroepteken Waterkraan loopt leeg, knipperend uitroepteken Waterkraan loopt leeg	Begeleidend geluid voor elke animatie	Geen
Vuilwatertank vol	Wallen, zieke lijnen Stinkende dampen, hoofd schudden, ziek Groen water vult zich Vuillnizsak valt in water	Geen	Geen

NA GEBRUIK

Na gebruik wordt aanbevolen om deze procedures uit te voeren:

Voltooi deze checklist van operaties na het schoonmaken met de R3 SCRUB PRO:

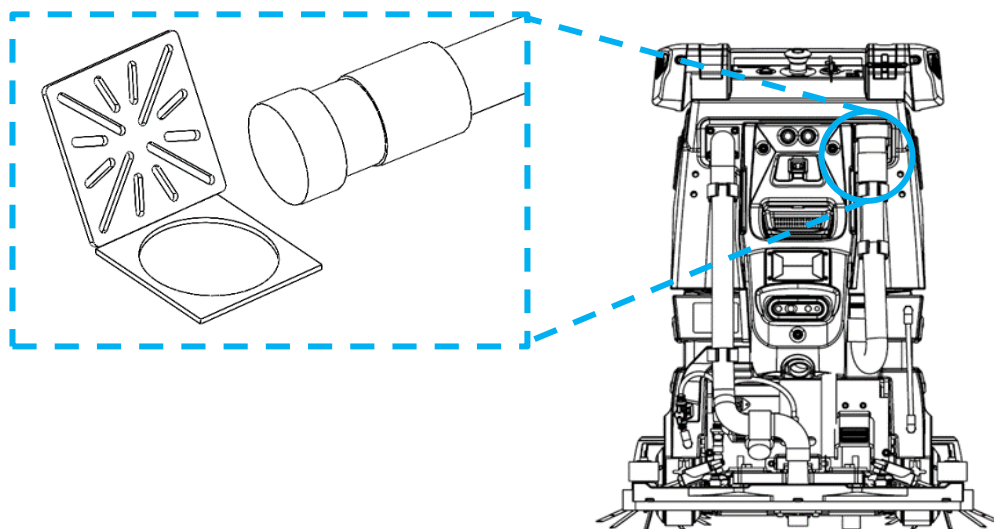
- ✓ Stop op een vlak oppervlak.
- ✓ Laat de vuilwatertank leeglopen.
- ✓ Was de vuilwatertank.
- ✓ Leeg de vuilnis kooi in de vuilwatertank.
- ✓ Optioneel: Laat de schoonwatertank leeglopen.
- ✓ Verwijder en reinig de zuigmond.
- ✓ Verplaats de robot terug naar de opslag.
- ✓ Laad de robot op.
- ✓ Schakel de robot uit.
- ✓ Veeg de buitenkant van de robot, LiDAR-kappen en camera's af met een droge doek.

De volgende secties illustreren deze aanbevolen onderhoudsoperaties na het schoonmaken met de R3 SCRUB PRO. Om te beginnen,

1. Verplaats de R3 SCRUB PRO naar een wasruimte met een kraan of andere waterbron.
2. Schakel de robot uit zoals beschreven in 'AAN/UIT ZETTEN VAN DE R3 SCRUB PRO'.

HET LEGEN VAN DE VUILWATERTANK

1. Als de vuilwatertank vloeistof bevat, gebruik dan de handmatige afvoerslang om de vloeistof af te voeren (Fig. 10-1).
2. Richt de slang naar een afvoer of aangewezen afvallocatie en haal de dop van de slang (Fig. 10-1).
3. Zodra de vloeistof is afgevoerd en de tank leeg is van vloeistof, zie 'HET REINIGEN VAN DE VUILWATERTANK' sectie om achtergebleven vuil in de tank te verwijderen.
4. Zodra de reiniging is voltooid. Sluit de dop op de handmatige afvoerslang.
5. Plaats de afvoerslang terug op de houder.

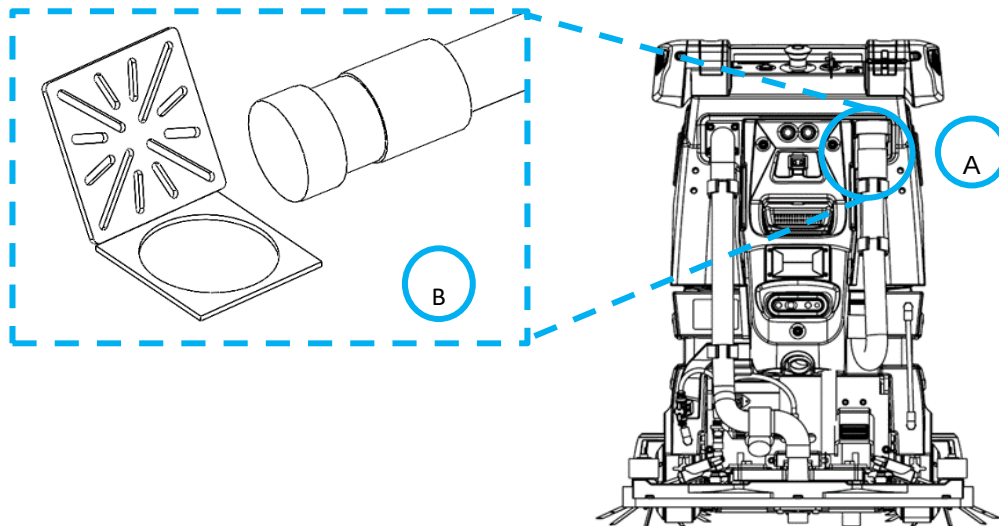


FIGUUR 10-1

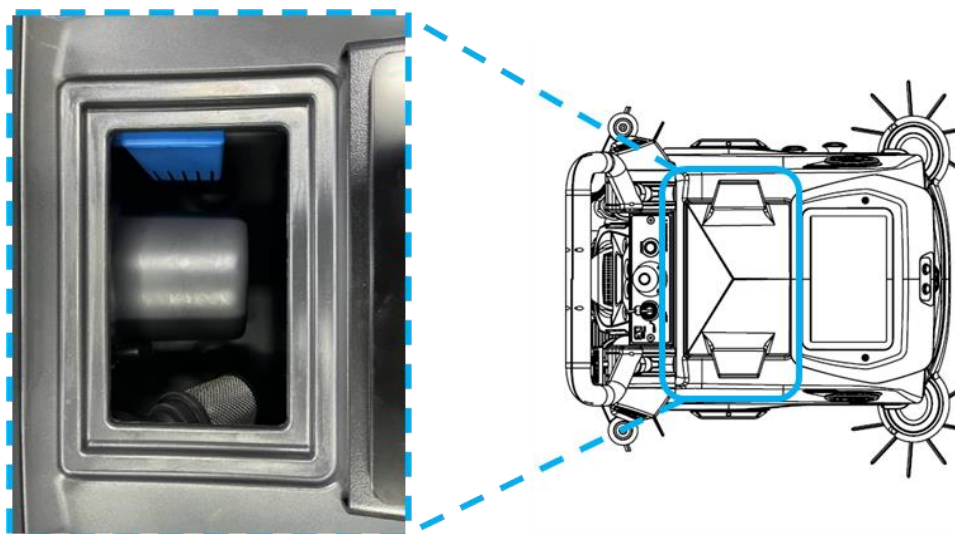
HET REINIGEN VAN DE VUILWATERTANK

LET OP: De vuilwatertank moet regelmatig worden schoongemaakt om ophoping van slib, vuil, etc. te voorkomen.

1. Verwijder de handmatige afvoerslang van de daarvoor bestemde haken (**A**) (Fig. 10-2).
2. Richt de slang naar een afvoer of aangewezen afvallocatie en haal de dop van de slang (**B**) (Fig. 10-2).
3. Verwijder het bovenste luik (Fig. 10-3) en berg het zorgvuldig op.
4. Verwijder de vuilnis kooi (Fig. 10-4), leeg deze en was indien nodig.
5. Optioneel: Verwijder de drijfbalkkooi (Fig. 10-5), controleer op vuil en was indien nodig.
6. Inspecteer de vuilwatertank op vuil. Spoel het uit met schoon water en gebruik een spons of schrobborstel om aanslag van de wanden te reinigen.
7. Controleer op verstoppingen bij de aansluiting van de afvoerslang (Fig. 10-6) aan de binnenkant van de tank.
8. Reinig indien nodig.
9. Vervang de drijfbalkkooi en vuilnis kooi voordat u het luik terugplaatst.
10. Sluit de afvoerslang stevig en monteer deze terug op de voorziene haken.



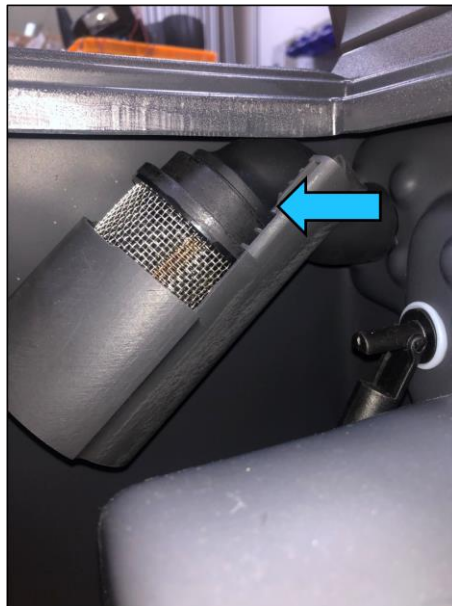
FIGUUR 10-2



FIGUUR 10-3



FIGUUR 10-4



FIGUUR 10-5



FIGUUR 10-6

HET LEGEN VAN DE SCHOONWATERTANK

1. Vind de afvoerkleppen voor schoon water (7) onder de robot achter de aandrijfwielen van de robot (Fig. 10-7).
2. Open de klep en wacht tot het klaar is (Voor sneller legen, open de klep aan beide zijden van de robot) (Fig. 10-8).



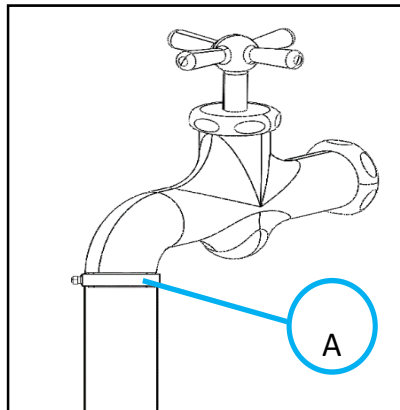
FIGUUR 10-7



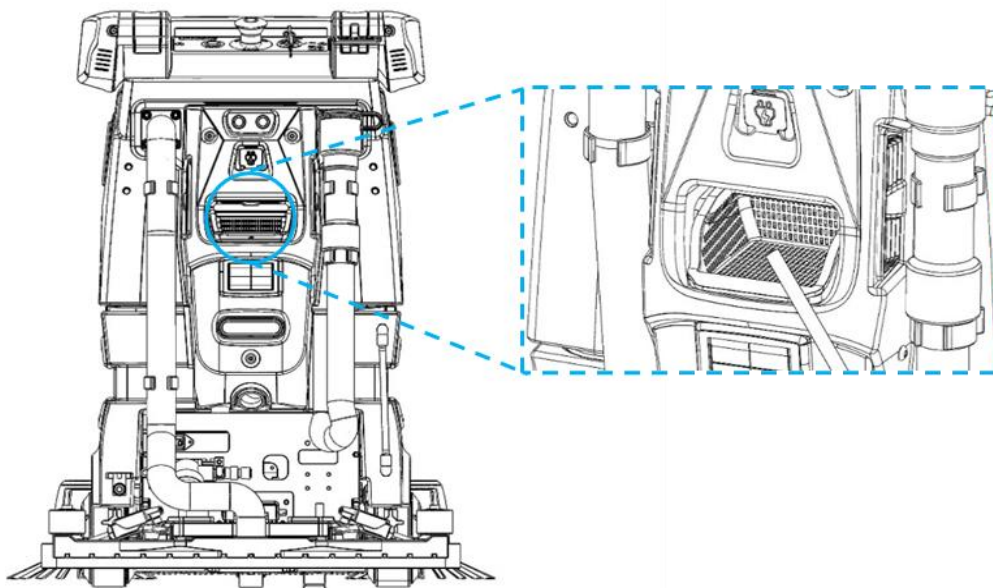
FIGUUR 10-8

HET REINIGEN VAN DE SCHOONWATERTANK

1. Laat de schoonwatertank leeglopen, zie 'HET LEGEN VAN DE SCHOONWATERTANK'.
2. Laat de slang wijzen naar de afvoer.
3. Bevestig een slang aan een kraan door het rubberen uiteinde op de kraan te drukken en de slangklem aan te draaien (A) (Fig. 10-9).
4. Plaats het andere uiteinde van de slang in de inlaat van schoon water en spoel de schoonwatertank door deze te vullen met water (Fig. 10-10).
5. Draai de watertoevoer uit na het spoelen.
6. Plaats het uiteinde van de waterstandbuis terug in zijn buisfitting. Trek aan de buis om ervoor te zorgen dat deze goed vastzit.



FIGUUR 10-9



FIGUUR 10-10

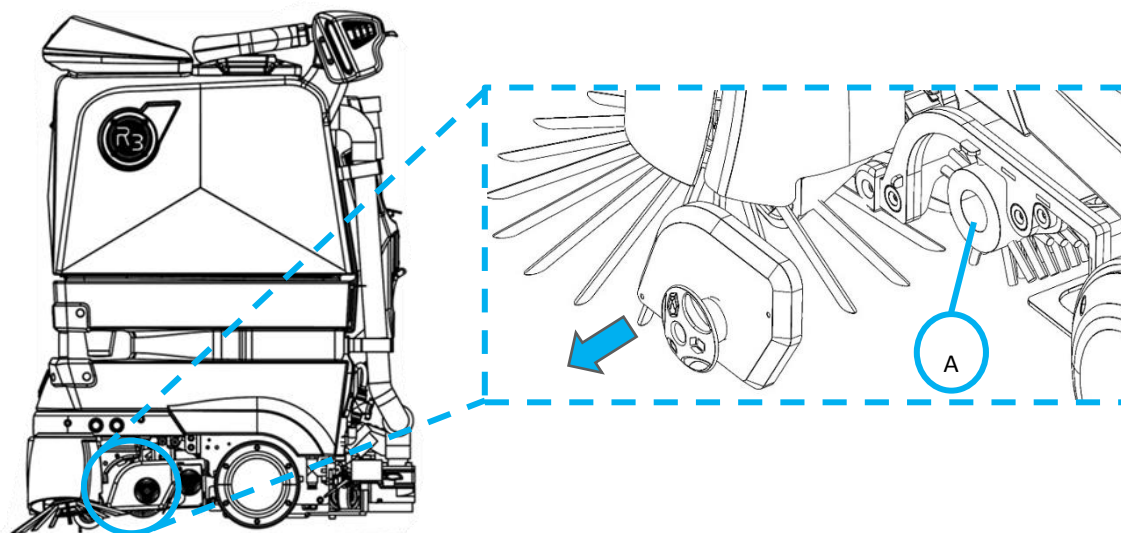
REINIGEN/VERVANGEN VAN DE VLOERGEREEDSCHAPPEN

Zie hieronder voor instructies over het reinigen van de vloergereedschappen.

DE HOOFDBORSTEL REINIGEN

Het schoonhouden van de borstels zorgt voor een betere reiniging van de vloer en een langere levensduur van de borstelmotoren. Het wordt aangeraden om de borstels elke maand of indien nodig te vervangen om een betere reinigingsprestatie te behalen. Volg deze stappen om de borstels voor reiniging los te maken:

LET OP: Inspecteer de borstelharen op slijtage/abrasie die resulteert in verkorting. Als vuistregel, vervang de borstels wanneer de reinigingsborstels (wit) zijn versleten met een halve centimeter, of maandelijks/indien nodig.



FIGUUR 10-11

1. Trek aan de knop van de borstelkap om deze los te maken van de magnetische sluiting (A) (Fig. 10-11).
2. Haal de borstel eruit (Fig. 10-11) en reinig deze onder stromend water om onzuiverheden uit de borstelharen te verwijderen.
3. Controleer de slijtage van de borstelharen en vervang de borstel indien nodig.
4. Zet na controle en reiniging de borstels weer in elkaar op hun koppelingen zoals beschreven in de sectie 'DE BORSTEL INSTALLEREN'.

DE VUILNISBAK REINIGEN

Het regelmatig schoonhouden van de vuilnisbak zorgt voor een betere opvang van vuil tijdens het schoonmaken. Volg deze stappen om de vuilnisbak voor reiniging van de robot te halen:

LET OP: Inspecteer de vuilnisbak op slijtage/scheuren die resulteren in gaten. Als vuistregel, vervang de vuilnisbak zodra er scheuren op de bak zijn.



FIGUUR 10-12

1. Trek aan de knop van de vuilnisbak om deze los te maken van de magnetische sluiting (Fig. 10-12).
2. Leeg de bak en reinig deze onder stromend water om onzuiverheden te verwijderen.
3. Inspecteer de bak op scheuren en vervang deze indien nodig.
4. Zet deze weer in elkaar op de machine door deze terug te plaatsen in de sleuf van de vuilnisbak.

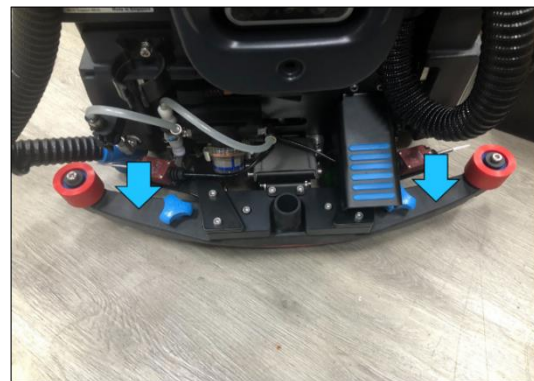
DE ZUIGMOND RUBBER REINIGEN

Het schoonhouden van de zuigmond zorgt voor een betere droging van de vloer en een langere levensduur van de rubberen bladen. Volg deze stappen om het zuigmondcartridge voor reiniging van de robot te scheiden:

LET OP: Inspecteer de zuigmondrubber op slijtage die resulteert in verkorte hoogte/scheuren. Maandelijks of indien nodig vervangen.



FIGUUR 10-13

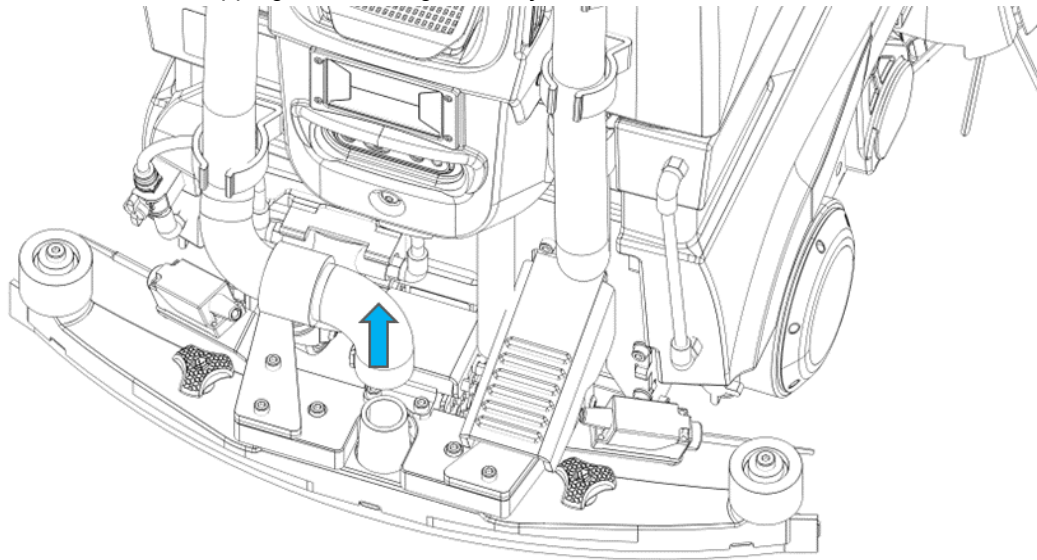


FIGUUR 10-14

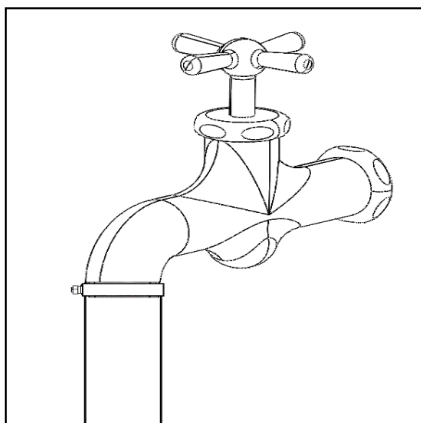
1. Verwijder de slang en druk op de zuigmondassemblage (Fig. 10-13 & 10-14).
2. Reinig de rubberen bladen onder stromend water of met een vochtige doek om onzuiverheden te verwijderen.
3. Inspecteer de rubberen bladen op slijtage en scheuren en vervang deze indien nodig voordat u deze weer in elkaar zet. Zie de sectie 'HET VERVANGEN VAN DE ZUIGMOND RUBBER' om de rubberen bladen te vervangen.
4. Zet het zuigmondcartridge weer in elkaar op de houder.

REINIGEN VAN DE ZUIGMONDVAL/SLANG

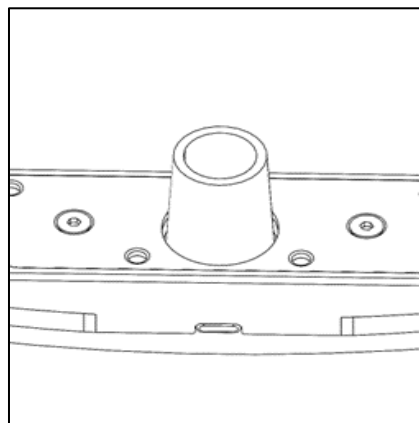
LET OP: Koppel de zuigmondslang los om de zuigmondslang/zuigmondval op verstoppingen te controleren en de verstopping indien nodig te verwijderen.



FIGUUR 10-15



FIGUUR 10-16



FIGUUR 10-17

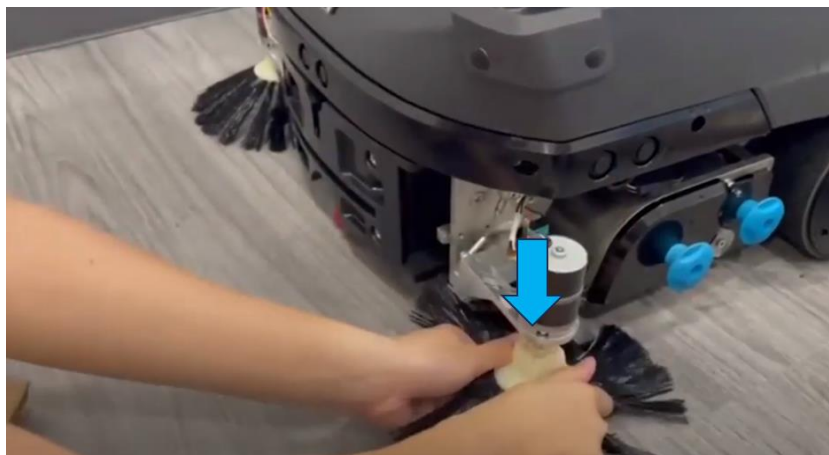
1. Verwijder de vacuümslang (Fig. 10-15), houd een doek bij de hand voor het geval er vuil water morst.
2. Inspecteer de zuigmondslang op vuil en reinig indien nodig.
3. Bereid een slang voor. Sluit de slang aan op een waterleiding (Fig. 10-16).
4. Reinig de val met de slang (Fig. 10-17) onder stromend water. Controleer of de val vrij is van vuil na het reinigen.
5. Bevestig de zuigmondslang weer op de val.

DE ZIJBORSTELS VERVANGEN

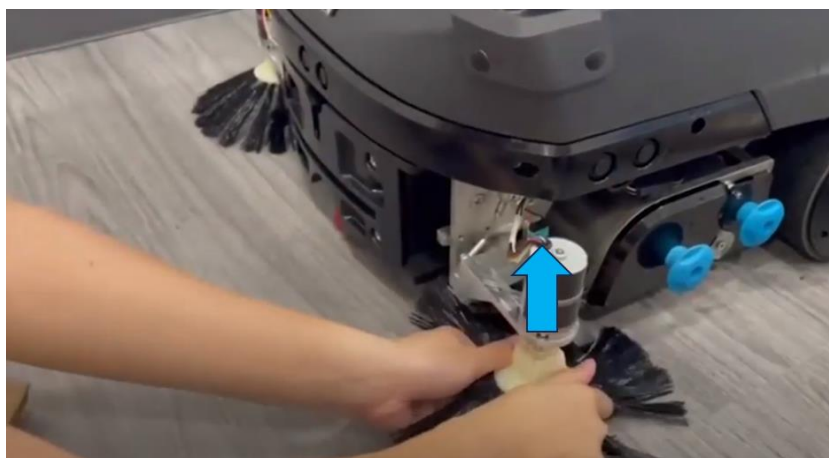
1. Verwijder de bumperkap (Fig. 10-18).
2. Verwijder de zijborstel (Fig. 10-19).
3. Plaats de nieuwe zijborstel (Fig. 10-20).
4. Plaats de bumperkap terug op zijn plaats (Fig. 10-21).



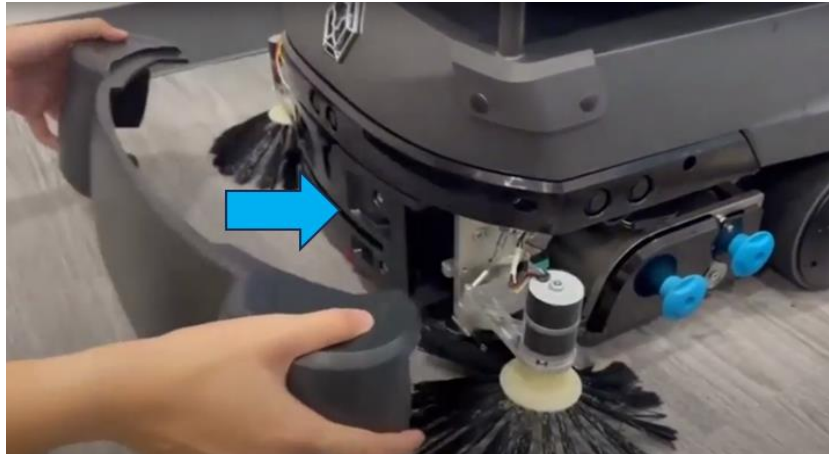
FIGUUR 10-18



FIGUUR 10-19



FIGUUR 10-20



FIGUUR 10-21

DE R3 SCRUB PRO AFVEGEN

1. Zorg ervoor dat de robot uitgeschakeld is.
2. Veeg de buitenkant van de robot af met water (geen agressieve chemicaliën) en een doek.
3. Spuit de robot niet af met water of gebruik geen waterslang.

OPSLAG IN KOUDERE KLIMATEN

Waar de robot wordt gebruikt in omgevingen waar vorst kan optreden, moeten de schoonwatertank, de vuilwatertank en de slangen van de robot worden geleegd om barsten, breuken en verstopping van de slangen door bevriezing te voorkomen. De robot moet worden opgeslagen op een droge en warme plaats.

ONDERHOUDSSHEMA

AANBEVOLEN ONDERHOUDSSHEMA

WERKZAAMHEDEN	NA ELK GEBR UIK	DAGELIJKS	WEKELIJKS	1-3 MAAND EN	3-6 MAAND EN
Vuilwatertank legen					
Zuigmond spoelen					
Borstels schoonmaken					
Vuilnisbak legen					
Robot afvegen					
Vuilwatertank legen en spoelen					
Robot opladen					
Schoonwatertank vullen					
Zuigmondslang spoelen					
Vuilnisbak reinigen					
Top-up tray filter legen					
Sensoren schoonmaken					
Afvoerslang voor afvalwater (handmatige afvoerslang) controleren op verstopping					
Borstels vervangen					
Schoonwaterfilter reinigen of vervangen					
Rubber van de vuilnisbak hopper reinigen of vervangen					
Zuigmondrubber vervangen					
Zwenkwiel en hoofdaandrijfwiel controleren					(1)

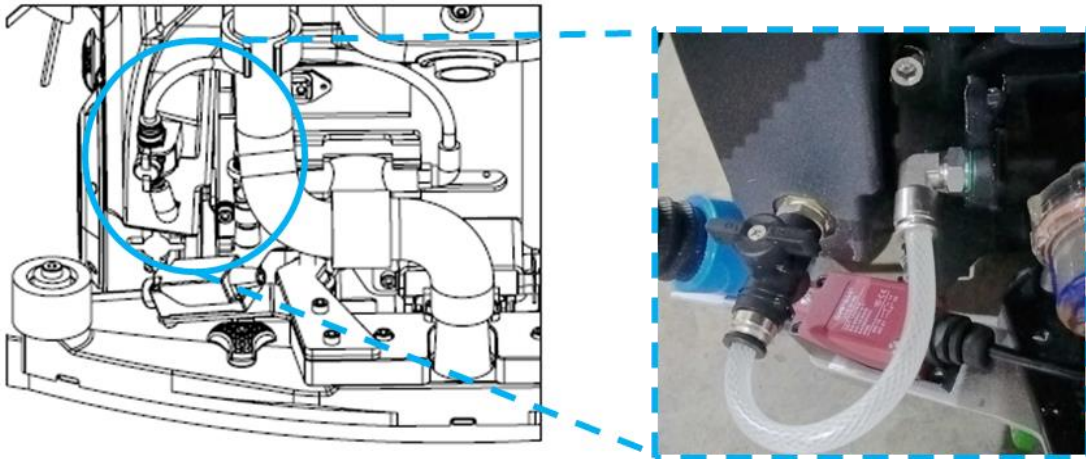
(1) Preventief Onderhoud: Als er defecten of schade wordt waargenomen, neem dan contact op met de dichtstbijzijnde geautoriseerde LionsBot-distributeur.

WATERFILTER VERVANGEN



LET OP!

1. Schakel de robot uit voordat u enige vorm van periodiek onderhoud uitvoert.
 2. Voor het vullen van de schoonwatertank, zorg ervoor dat de waterdruk tussen 40 en 45 psi ligt (kraanwater uit normale commerciële gebouwen is 40 tot 45 psi).
 3. Als er waterlekage wordt gezien vanuit de watertank of slangen, neem dan onmiddellijk contact op met de geautoriseerde distributeur.
-
1. Sluit de klep van de schoonwatertank (Fig. 11-1, 11-2, & 11-3).
 2. Schroef het waterfilter los (Fig 11-4).
 3. Gooi het oude filter weg en vervang het door een nieuw filter (Fig. 11-5).
 4. Schroef het nieuwe filter op en open de klep van de schoonwatertank (Fig. 11-6).



FIGUUR 11-1



FIGUUR 11-2 (valve open)



FIGUUR 11-3 (valve closed)



FIGUUR 11-4



FIGUUR 11-5



FIGUUR 11-6

ZUIGMONDRUBBER VERVANGEN

De zuigmondassemblage van de R3 SCRUB PRO is uitgerust met een set zuigmondrubbers die over het algemeen worden gevonden in vloerreinigingsgereedschappen. Het vlakke en gladde oppervlak van het rubber zorgt ervoor dat overtollig water in de vacuümslang wordt geduwd, waardoor de vloer droog blijft na het reinigen. Langdurig gebruik kan leiden tot verkorting van het rubber. Gebruik de volgende instructies om deze te vervangen:

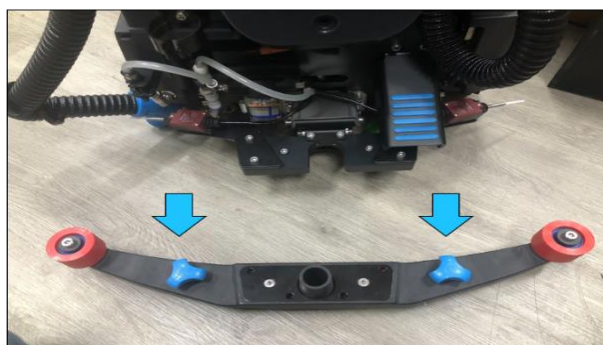
1. Trek de slang van de zuigmond naar beneden en zet deze opzij (Fig. 11-7).
2. Verwijder de slang en druk op de zuigmondassemblage (Fig. 11-8).
3. Plaats de assemblage op een vlakke ondergrond (Fig. 11-9).
4. Maak de 2 knoppen op de zuigmondassemblage los (Fig. 11-10).
5. Verwijder de behuizing van de zuigmond van de rubbercartridge (Fig 11-11 & Fig 11-12).
6. Verwijder de rubberbladen (Fig. 11-13).
7. Bevestig nieuwe rubberbladen aan de voor- en achterkant van de rubbercartridge, uitlijnend met de voorziene uitsteeksels (Fig. 11-14, 11-15, 11-16 & 11-17).
8. Lijn de rubbercartridge uit met de zuigmondbehuizing en plaats deze erin (Fig. 11-18).
9. Schroef de 2 knoppen weer op de zuigmond (Fig. 11-19 & 11-20).



FIGUUR 11-7



FIGUUR 11-8



FIGUUR 11-9



FIGUUR 11-10



FIGUUR 11-11

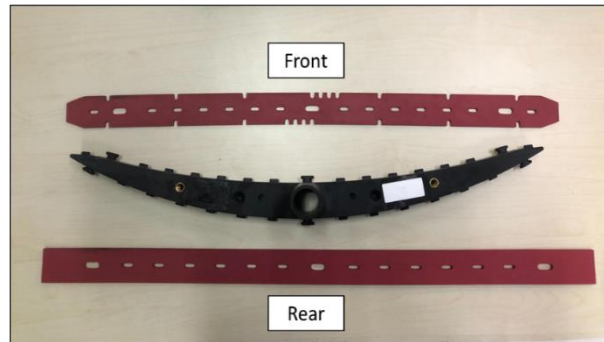


FIGUUR 11-12

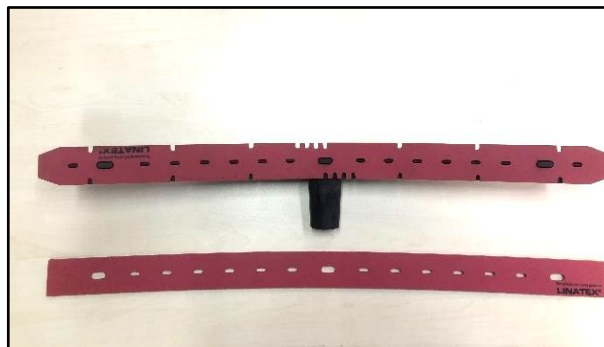


FIGUUR 11-13

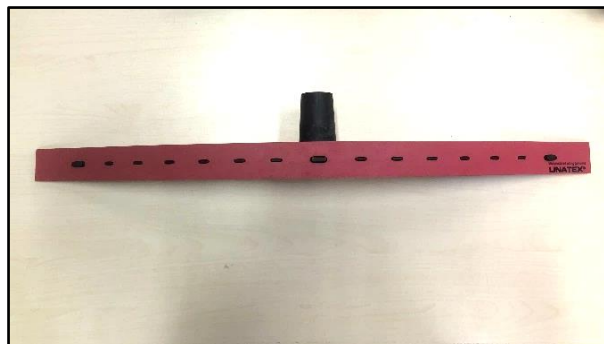
LET OP: De voorste rubber heeft afgeschuinde randen.



FIGUUR 11-14



FIGUUR 11-15



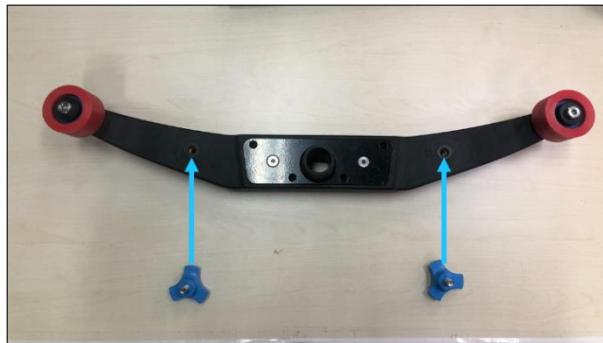
FIGUUR 11-16



FIGUUR 11-17



FIGUUR 11-18



FIGUUR 11-19



FIGUUR 11-20

VERBRUIKSMATERIALENLIJST

Vervangende vloergereedschappen en onderdelen kunnen als verbruiksartikelen worden gekocht en bestelcodes staan hieronder vermeld:

CODE	AANTAL	OPMERKINGEN
SPT-00016	10	Paar Blauwe Zuigmondruubbers (Primothane)
SPT-00017	10	Paar Rode Zuigmondruubbers (Linatex)
SPT-00018	1	Paar Rode Zuigmondruubbers (Linatex)
	1	Paar Blauwe Zuigmondruubbers (Primothane)
SPT-00019	1	Vuilnisbak Rubberen Flap
SPT-00020	1	Afvalwater Afvoerslang
SPT-00021	1	Zuigmond Zuigslang
SPT-00022	1	Zachte Borstel (Blauw)
SPT-00023	1	Standaard Borstel (Zwart)
SPT-00024	1	Harde Borstel (Grijs)
SPT-00025	1	Microvezel Roller Borstel (Oranje)
SPT-00026	1	MagicTag™ (Gebruikt op Muren)
SPT-00028	5	Pak MagicTag™ Doos, R3 Scrub Pro – Oplaadstation
SPT-00029	5	Pak MagicTag™ Doos, R3 Scrub Pro – Bijvulstation
SPT-00031	10	Zijborstel
SPT-00032	1	Standaard Borstel (Zwart)
	1	Paar Rode Zuigmondruubbers (Linatex)
	1	Vuilnisbak Rubberen Flap
	2	Zijborstel

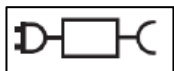
HET BIJWERKEN VAN DE KAARTEN

Als er permanente wijzigingen zijn (bijvoorbeeld: obstakels, decoraties) in de schoonmaakgebieden die de werking van de robot met behulp van de plattegronden van de faciliteit kunnen beïnvloeden, moeten de kaarten onmiddellijk worden bijgewerkt. Neem contact op met een geautoriseerde distributeur om een nieuwe kaart voor de werking te bevestigen en te testen.

DE BATTERIJ OPLADEN

LET OP: De robot wordt niet geleverd met een ingebouwde oplader. Gebruik de door de geautoriseerde distributeur geleverde oplader om de batterijen van de robot op te laden.

LET OP: Voor het eerste gebruik wordt gebruikers geadviseerd de batterij op te laden tot 100%.



Dit symbool op het naamplaatje informeert de gebruiker om de robot alleen te gebruiken met de ondersteunde acculader (Model Nr: WTL2420PMGFAHLY01 /GPSC-3024-LB-01).



LET OP!

1. Gebruik alleen de acculader die door een geautoriseerde distributeur is verstrekt.
2. De robotlader mag geen wisselstroomaansluiting delen met andere apparaten.
3. Raadpleeg de informatie over het verwijderen van de robot en de accu voor verwijdering.
4. Als de batterij niet oplaadt of het oppervlak van de oplader heet wordt tijdens het opladen, neem dan onmiddellijk contact op met de geautoriseerde distributeur. De acties die hierna volgen, moeten worden uitgevoerd door gekwalificeerd personeel.



WAARSCHUWING!

Laad batterijen op in een goed geventileerde ruimte.

LET OP: Een typische volledige laadcyclus duurt ongeveer 2 uur en 30 minuten.

1. Laad de accu dagelijks op na gebruik om overmatige ontlading van de accu te voorkomen.
2. Het Battery Management System (BMS) zal overmatige ontlading van de accu voorkomen door alle schoonmaakopdrachten te stoppen wanneer het accuprocentage onder de 5% ligt.

MANUEEL OPLADEN

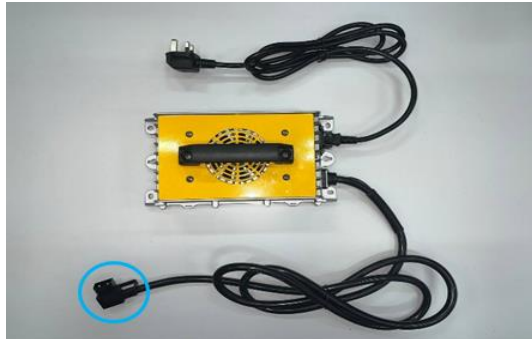
1. Open het deksel op de handmatige oplaadpoort (Fig. 12-1 & 12-2).
2. Steek de stekker van de acculader in de oplaadpoort (Fig. 12-3 of Fig. 12-4).
3. Sluit een acculader aan op het 240V / 110V AC-net.
4. Pak de oplaadkabel en steek deze in de oplaadpoort. De kabel moet strak passen; er is wat kracht voor nodig om het in te steken.
5. Zet de oplader aan. Tijdens het opladen vertoont de acculader een knipperend ROOD licht. Een volledige laadcyclus duurt typisch ongeveer 2,5 uur.
6. Als het opladen klaar is, zal de acculader een continu GROEN licht weergeven. Zet dan de oplader uit.



FIGUUR 12-1



FIGUUR 12-2



FIGUUR 12-3



FIGUUR 12-4

LET OP: Het laadsysteem is geïsoleerd van de robot (Fig. 12-5).



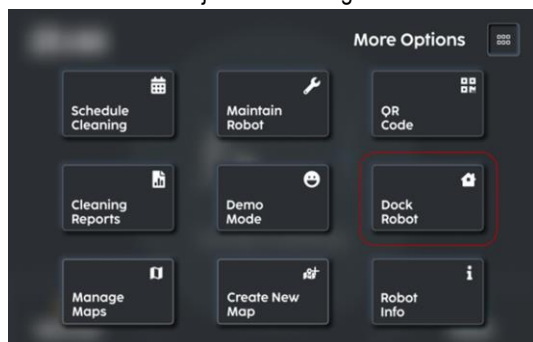
FIGUUR 12-5

OPLADEN MET DOCKINGSTATION

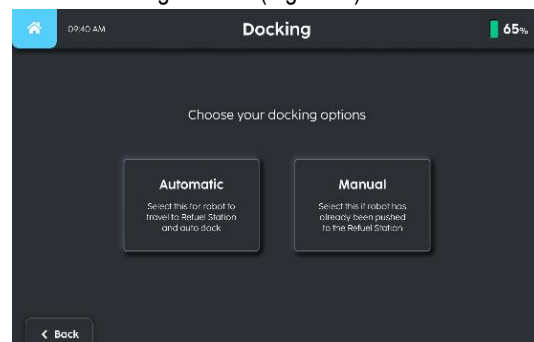
LET OP: Het dockingstation moet geregistreerd zijn op de kaart van de robot voor de geautomatiseerde oplaadfunctie om te werken. Zie de R3 Scrub Pro Refuel Station / R3 Scrub Pro Charge Only Station bedieningshandleidingen voor installatie-instructies.

LET OP: De handgreep van de robot moet naar beneden zijn en gelokaliseerd.

1. Om de robot op te laden met een dockingstation, selecteer 'Meer Opties' op de Startpagina.
2. Selecteer 'Dock Robot' (Fig. 12-6).
3. Kies de wijze van docking van de robot via Automatische of Handmatige Modus (Fig. 12-7).



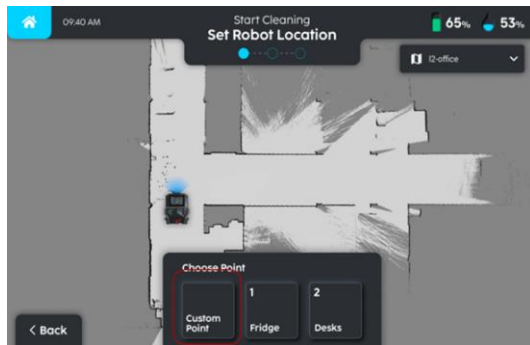
FIGUUR 12-6



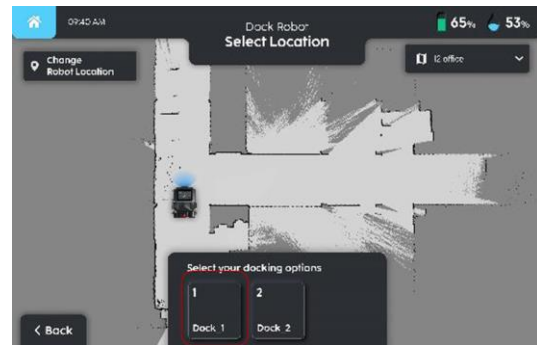
FIGUUR 12-7

AUTOMATISCH DOCKEN

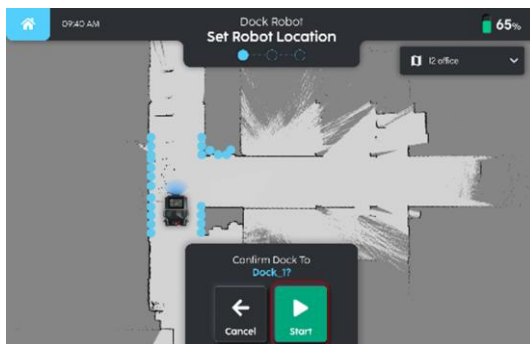
1. Als de robot niet gelokaliseerd is, selecteer een punt dichtbij de robot om het lokaliseringsproces te starten (Fig. 12-8).
2. Zodra de robot gelokaliseerd is, selecteer het dockingstation voor docking (Fig. 12-9).
3. Druk op 'Start' (Fig. 12-10). Als de handgreep nog niet naar beneden is, plaats deze dan naar beneden zoals gevraagd (Fig. 12-11) en het docken zal beginnen (Fig. 12-12).
4. Zodra het dockproces voltooid is, zal het scherm groen worden om de laadstatus van de batterij aan te geven (Fig. 12-13).
5. Om de robot los te koppelen van het station, selecteer de blauwe 'Undock' knop (Fig. 12-13 en 12-14).
6. Het aanraakscherm van de robot keert terug naar de 'Home'-pagina zodra het undocken voltooid is (Fig. 12-15).



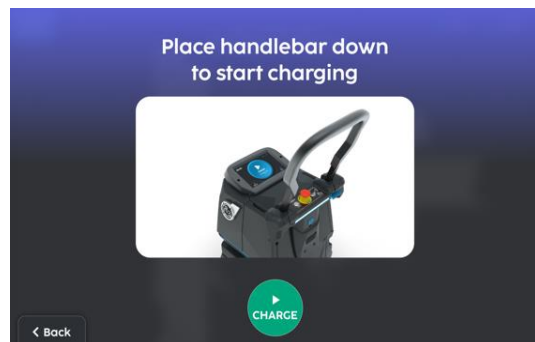
FIGUUR 12-8



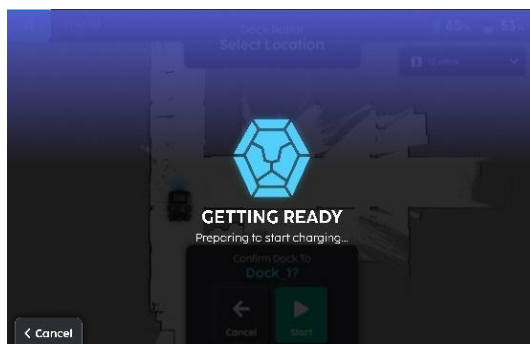
FIGUUR 12-9



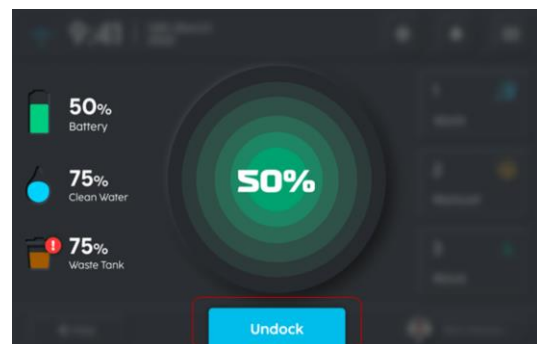
FIGUUR 12-10



FIGUUR 12-11



FIGUUR 12-12



FIGUUR 12-13

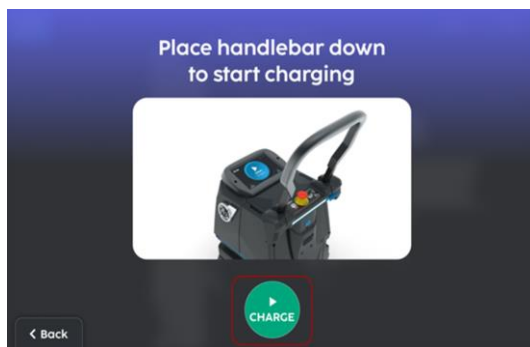


FIGUUR 12-14

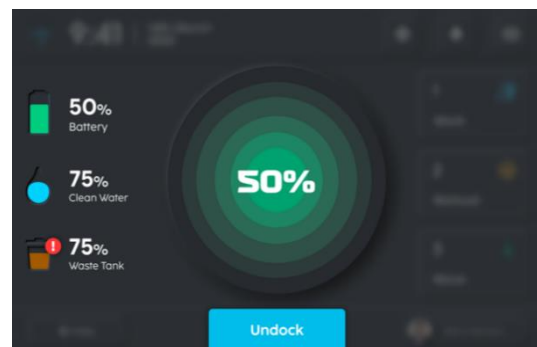


FIGUUR 12-15

MANUEEL DOCKEN



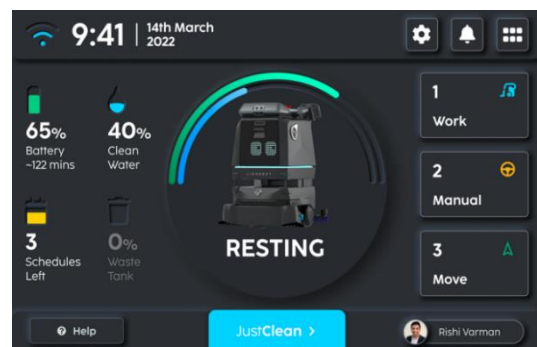
FIGUUR 12-16



FIGUUR 12-17



FIGUUR 12-18



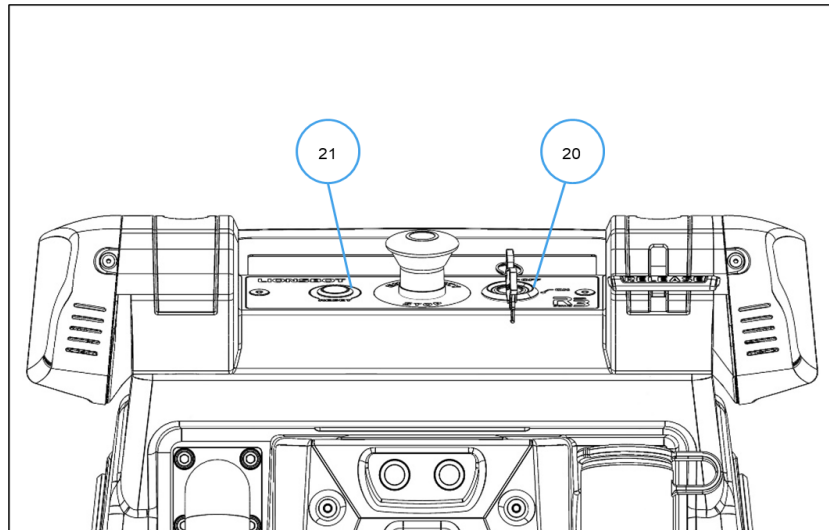
FIGUUR 12-19

1. Met de handgreep in de bovenste positie, duw de robot naar het dockingstation.
2. Zorg ervoor dat de oplaadcontacten van het dockingstation uitgelijnd zijn met de oplaadcontacten van de robot.
3. Selecteer op het aanraakscherm 'Dock Robot' (Fig. 12-6).
4. Kies voor het docken van de robot als 'Handmatige Modus' (Fig. 12-7).
5. Een laadscherm wordt getoond gevolgd door een prompt om de handgreep naar beneden te plaatsen (Fig. 12-16).
6. Robot begint met opladen (Fig. 12-17).
7. Om de robot los te koppelen van het station, selecteer de blauwe 'Undock' (Fig. 12-17 en 12-18).

8. Het aanraakscherm van de robot keert terug naar de 'Home'-pagina zodra het undocken voltooid is (Fig. 12-19).

HET IN-/UITSCHAKELLEN VAN DE R3 SCRUB PRO

LET OP: Deze aan/uit-schakelaar verbreekt de positieve stroomlijn van de batterij naar de rest van de circuits wanneer de stroomschakelaar in de uit-positie staat.



FIGUUR 13-1

Om in te schakelen:

1. Steek de sleutel (20) in de schakelaar zoals getoond (Fig. 13-1).
2. Draai de sleutelschakelaar naar de 'ON' (AAN) positie.
3. De operator mag de sleutel uit de schakelaar verwijderen.
4. Druk op de RESET-knop (21) (Fig. 13 – 1) links van het startpaneel; de LED's van de robot worden blauw en er is een 'opstart'-geluid te horen dat opstarten aangeeft.

Om uit te schakelen:

1. Draai de sleutelschakelaar naar de 'OFF' (UIT) positie.

PROBLEEMOPLOSSING

De onderstaande tabel geeft enkele nuttige tips voor het oplossen van eenvoudige problemen die zich kunnen voordoen met de robot. Als de eerste probleemoplossing niet succesvol is, neem dan contact op met een geautoriseerde distributeur voor hulp.

PROBLEEM	MOGELIJKE OORZAAK	OPLOSSING
DE ROBOT START NIET	De batterij is leeg.	Voer een volledige laadcyclus uit en probeer de robot opnieuw te starten.
DE ROBOT BEWEEGT NIET	De E-Stop is geactiveerd, aangegeven door rood knipperende lichten.	Zet de E-stop terug en druk op de resetknop, wacht dan 30 seconden.
	De veiligheidsbumper is onjuist gemonteerd, aangegeven door oranje knipperende lichten.	Verwijder de bumper en monteer deze opnieuw.
DE ROBOT REINIGT NIET GOED	De borsteldruk is niet geschikt voor het type vloer.	Raadpleeg een geautoriseerde distributeur voor hulp bij het afstellen van de borsteldruk.
	De borstels zijn versleten.	Vervang de borstels door nieuwe.
DE ZUIGMOND LAAT EEN SPOOR VAN WATER ACHTER	De stofzuiger is niet gestart bij het inschakelen.	Start de robot opnieuw en controleer of de stofzuiger correct start.
	De zuigmond is niet verlaagd bij het inschakelen.	Start de robot opnieuw en controleer of de zuigmond correct zakt.
	De stofzuigereenheid is geblokkeerd.	Zorg ervoor dat de val van de zuigmond vrij is van obstructies.
		Zorg ervoor dat de zuigbuis vrij is van obstructies.
		Zorg ervoor dat de zuigmondslang vrij is; spoel indien nodig.
	De rubberen bladen van de zuigmond zijn versleten.	Vervang de rubberen bladen van de zuigmond door nieuwe.
DE BEWEGING VAN DE ROBOT WIJKT AF VAN DE INGESTELDE 'MOVE' OPDRACHT	Er is een fout in de lokalisatie.	Herhaal de lokaliseringsprocedure en zorg ervoor dat de LIDAR-scans van de robot goed overeenkomen met de kenmerken op de kaart.
GEBRUIKER KAN NIET INLOGGEN OP DE APP	Gebruikers-ID en wachtwoord komen niet overeen.	Controleer de combinatie van gebruikers-id en wachtwoord. Het wachtwoord is hoofdlettergevoelig. Neem indien nodig contact op met een geautoriseerde distributeur.
KAN DE ROBOT NIET TOEVOEGEN AAN DE APP	Ofwel kan de robot of de app-telefoon geen verbinding maken met het internet.	Controleer de netwerkverbinding op zowel de robot als de telefoon.
KAN DE ROBOT NIET LOKALISEREN/ NAVIGATIEFOUTEN TIJDENS HET GEBRUIK	Verkeerde kaartinstellingen of de sensoren van de robot werken niet.	Controleer de kaart en bevestig de keuze van de juiste kaart en plaats. Controleer of de LIDAR-scans overeenkomen met de kenmerken op de kaart; reinig de LIDARs indien nodig.

STORINGSCODE WEERGAVE

Storingscode	Beschrijving
AE-1-02-002-4	De robot is losgekoppeld van de liftserver.
AE-1-02-011-0	De aan de robot toegewezen lift is bezet.
AE-3-02-007-1	Robot werd geblokkeerd tijdens het betreden van de lift.
AE-3-02-008-1	Kon de liftdeur niet vinden tijdens het betreden.
AE-3-02-009-0	Liftdeur gesloten terwijl de robot probeerde de lift te betreden.
AE-3-02-010-1	Robot wordt geblokkeerd tijdens het draaien naar de deur in de lift.
AE-3-02-012-1	De robot kon de lift niet betreden.
AE-3-02-013-1	Robot werd geblokkeerd bij het verlaten van de lift.
AE-3-02-014-1	Kon de liftdeur niet vinden tijdens het verlaten.
AE-4-02-004-3	De toegewezen lift verplaatst naar een onverwachte bestemming.
AE-4-02-015-0	Liftdeur gesloten terwijl de robot probeerde de lift te verlaten.
AE-4-02-016-1	De robot kon de lift niet verlaten.
AE-4-03-001-1	Robot zit vast tijdens het oversteken van de traverse.
AE-5-02-001-4	Robot heeft geen geldige liftopdracht ontvangen.
AE-5-02-003-3	Navigatie met de lift mislukt.
AE-5-02-005-1	Robot zit vast in de lift.
AE-5-02-006-1	De opgegeven liftlobby bestaat niet in de kaartgegevens.
AE-5-03-000-4	Robot heeft geen geldige reactie ontvangen bij het aanvragen van traverse-toegang.
AF-1-00-000-0	Robot voert een omgekeerde herstel uit.

AF-5-01-002-0	Gevaarlijke helling!
AF-5-01-003-1	De missie is afgewezen omdat de robot zich in een kritische hellingshoek bevindt.
AF-5-01-004-1	Missie beëindigd: robot bevindt zich in een kritische hellingshoek.
AF-8-00-001-1	Robot rijdt achteruit terwijl de schoonmaakgereedschappen neer zijn.
AF-8-01-001-0	Helling gedetecteerd.
AL-1-00-001-1	Opdrachtverzoek afgewezen omdat lokalisatie niet is uitgevoerd. Gelieve te lokaliseren.
AL-3-00-004-1	De lokalisatiehouding van de robot is als slecht gedetecteerd.
AL-3-00-005-1	Robot kan niet bewegen omdat de robot lokalisatie verloren heeft.
AL-5-00-003-1	Robot is een onbekend gebied van de kaart binnengegaan. Lokalisatiestatus wordt nu ingesteld op onwaar. Gelieve de robot opnieuw te lokaliseren om verder te gebruiken.
AM-1-00-000-1	Geen thuis-POI gedetecteerd van de geladen kaartinformatie.
AM-1-00-001-1	Robot kan niet navigeren naar thuis-POI.
AM-1-01-008-0	Robot voert een ter plaatse draai herstel uit.
AM-1-02-000-1	Beperkte zone gedetecteerd.
AM-1-02-001-1	Missie beëindigd: robot ging een beperkte zone binnen.
AM-2-01-004-1	Kan geen pad vinden omdat de gevraagde bestemming te dichtbij is.
AM-3-01-001-1	Robot zit voor een lange tijd vast. Verwijder het obstakel rondom de robot.
AM-3-01-002-1	Missie beëindigd: robot wijkt af van het aangewezen pad.
AM-3-01-003-1	Kan geen pad vinden naar de bestemming.
AM-3-01-005-1	De missie is beëindigd nadat deze te veel keer geblokkeerd is tijdens de draaisequentie.

AM-3-01-006-1	De missie is beëindigd voordat het doel bereikt werd omdat de gevraagde bestemming geblokkeerd is.
AM-3-01-007-1	Robot kan het pad niet opnieuw plannen.
AM-3-01-009-1	Robot kan niet naar het doel bewegen vanuit de huidige positie.
AM-3-01-010-1	Missie beëindigd vanwege het verlaten van het schoonmaakpad door de robot.
AM-3-01-015-1	Het doel is onbereikbaar vanuit de positie van de robot, niet verbonden door traverses.
AM-4-02-002-1	De missie is afgewezen omdat de robot zich binnen een beperkte zone bevindt.
AM-5-03-000-9	De missie is afgewezen omdat de robot de verstrekte bestemmingskaart niet kon ophalen.
AM-5-03-001-9	De missie is afgewezen omdat de opgegeven lobby niet bestaat in de huidige kaart of de bestemmingskaart.
AP-1-02-000-1	De missie is afgewezen omdat de robot in de buurt van een negatief obstakel is.
AP-2-01-000-1	Obstakel gedetecteerd tijdens beweging.
AP-3-01-001-1	Robot kan niet naar het startpunt bewegen omdat het bezet is door / te dicht bij een obstakels.
AP-4-02-001-1	Missie beëindigd: robot bevindt zich in de buurt van een negatief obstakel.
AP-4-03-000-2	De missie is afgewezen omdat de sonardiagnostiek in fouttoestand is.
AP-4-03-001-2	De missie is beëindigd omdat de sonardiagnostiek in fouttoestand is.
AP-4-04-000-1	De missie is afgewezen omdat de perceptiediagnostiek in fouttoestand is.
AP-4-04-001-1	De missie is beëindigd omdat de perceptiediagnostiek in fouttoestand is.
AP-4-06-001-9	Fout in geïntegreerde bewakingseenheid.
AP-4-06-004-9	Missieverzoek afgewezen: Fout in geïntegreerde bewakingseenheid.
AP-4-06-005-9	Missie beëindigd: Fout in geïntegreerde bewakingseenheid.

AP-5-05-000-9	Systeemfout (LIDAR-storing)!
AP-5-06-000-9	Systeemfout (IMU-storing)!
AS-4-00-000-2	De missie is afgewezen omdat de systeemstatus foutief is.
AS-4-00-001-2	De missie is beëindigd omdat de systeemstatus foutief is.
AS-4-00-002-3	De robot kan niet bewegen omdat de systeemstatus foutief is.
HA-1-00-000-1	De missie is afgewezen omdat de hall-sensor van het stuur is geactiveerd, berg het stuur correct op.
HA-3-00-002-1	De robot kan niet bewegen omdat het stuur niet correct is opgeborgen.
HA-4-00-001-1	De missie is beëindigd omdat de hall-sensor van het stuur is geactiveerd, berg het stuur correct op.
HB-2-05-000-1	De missie is afgewezen omdat het RFID-bord niet wordt gedetecteerd.
HB-2-05-002-1	De missie is afgewezen omdat het RFID-module niet wordt gedetecteerd.
HB-2-07-000-9	De missie is afgewezen omdat het spoelbord niet wordt gedetecteerd.
HB-3-05-001-1	De missie is beëindigd omdat het RFID-bord niet wordt gedetecteerd.
HB-3-05-003-1	De missie is beëindigd omdat het RFID-module niet wordt gedetecteerd.
HB-3-06-000-9	De missie is afgewezen omdat de ECU niet wordt gedetecteerd: losse verbinding, of helemaal niet aangesloten.
HB-3-07-001-9	De missie is beëindigd omdat het spoelbord niet wordt gedetecteerd.
HB-4-06-001-9	De missie is beëindigd omdat de ECU niet wordt gedetecteerd: losse verbinding, of helemaal niet aangesloten.
HC-2-01-003-1	De missie is afgewezen omdat het achterste vloergereedschap niet wordt gedetecteerd.
HC-2-08-002-1	De missie is afgewezen omdat de vacuümdruk te laag is.
HC-2-08-004-1	De missie is afgewezen omdat de vacuümdruk te hoog is.

HC-2-10-000-1	De missie is afgewezen omdat het vloergereedschap niet wordt gedetecteerd.
HC-2-11-000-1	De missie is afgewezen omdat meerdere achterste vloergereedschappen worden gedetecteerd.
HC-2-11-002-1	De missie is afgewezen omdat een onbekend achterste vloergereedschap wordt gedetecteerd.
HC-3-00-000-9	Het vloergereedschap heeft de opgedragen positie niet bereikt.
HC-3-01-000-1	Missieverzoek afgewezen: vloergereedschap is nog neergelaten.
HC-3-01-002-2	De missie is afgewezen omdat de schoonmaakgereedschappen in een foutieve status zijn.
HC-3-01-004-1	De missie is beëindigd omdat het achterste vloergereedschap niet wordt gedetecteerd.
HC-3-01-005-9	De ruitenwiser-encoder reageert niet - Controleer of de encoderdraad is losgekoppeld of de motor is vastgelopen.
HC-3-01-006-1	De bovenste limietschakelaar van de ruitenwiser werd niet geactiveerd tijdens het homen.
HC-3-01-007-1	De onderste limietschakelaar van de ruitenwiser werd niet geactiveerd bij het neerlaten.
HC-3-01-008-2	De ruitenwiser heeft de opgedragen positie niet bereikt.
HC-3-01-009-1	Kalibratie van de ruitenwiser mislukt - Ruitenwiser raakt de limietschakelaar niet of de kabel is niet goed aangesloten.
HC-3-02-000-1	De robot kan niet bewegen omdat de zijlimietschakelaars geactiveerd zijn.
HC-3-02-001-1	De limietschakelaar van het vloergereedschap werd niet geactiveerd tijdens de kalibratie of bij het homen. Controleer of er iets vastzit tussen het vloergereedschap en de robotbehuizing, of de limietschakeldraad is losgekoppeld.
HC-3-06-001-1	Missieverzoek afgewezen: schoonwatertank is leeg.
HC-3-06-002-1	Missieverzoek afgewezen: vuilwatertank is vol.
HC-3-06-003-1	Schoonwatertank leeg.
HC-3-06-004-1	Vuilwatertank vol.

HC-3-08-003-1	De missie is beëindigd omdat de vacuümdruk te laag is.
HC-3-08-005-1	De missie is beëindigd omdat de vacuümdruk te hoog is.
HC-3-09-000-1	De missie is afgewezen omdat de stofzak niet is aangesloten.
HC-3-09-001-1	De missie is beëindigd omdat de stofzak niet is aangesloten.
HC-3-10-001-1	De missie is beëindigd omdat het vloergereedschap niet wordt gedetecteerd.
HC-3-10-006-1	De thuisschakelaar van de zijborstel werd niet geactiveerd tijdens het home.
HC-3-10-008-1	Kalibratie van de zijborstel mislukt - Zijborstel raakt de limietschakelaar niet of de kabel is niet goed aangesloten.
HC-3-11-001-1	De missie is beëindigd omdat meerdere achterste vloergereedschappen worden gedetecteerd.
HC-3-11-003-1	De missie is beëindigd omdat een onbekend achterste vloergereedschap wordt gedetecteerd.
HC-3-11-004-1	Kalibratie van het vloergereedschap mislukt - Vloergereedschap raakt de limietschakelaar niet of de kabel is niet goed aangesloten.
HC-4-00-001-9	De richtkabel van het vloergereedschap is losgekoppeld.
HC-4-01-001-2	De missie is beëindigd omdat de reinigingsgereedschappen in een foutieve toestand zijn.
HC-4-07-001-1	Afwatervoorziening onderbroken.
HC-4-08-001-1	Missie beëindigd omdat de vacuümmotor defect is.
HC-4-08-006-1	De vacuümmotor heeft een te hoge stroomstatus.
HC-4-08-007-9	De vacuümmotor heeft een te lage stroomstatus.
HC-4-10-002-1	De hoofdborstelmotor heeft een te hoge stroomstatus.
HC-4-10-003-9	De hoofdborstelmotor heeft een te lage stroomstatus.
HC-4-10-004-9	De zijborstelmotor heeft een te lage stroomstatus.

HC-4-10-005-9	De encoder van de zijborstel reageert niet - Controleer of de encoderdraad is losgekoppeld of de motor vastzit.
HC-4-10-007-2	De zijborstel heeft de opgedragen positie niet bereikt.
HC-4-12-000-9	De spoelpomp heeft een te hoge stroomstatus.
HC-4-12-001-9	De spoelpomp heeft een te lage stroomstatus.
HC-5-08-000-9	Vacuümfout!
HC-8-06-000-0	Schoonwatertank vol.
HC-8-07-000-0	Afwatervoorziening voltooid.
HD-3-00-001-1	Aanmeren beëindigd omdat het dock niet kan worden gelokaliseerd (LiDAR kan V-profiel niet detecteren, camera kan QR-code niet vinden).
HD-3-00-002-1	Aanmeren beëindigd omdat het dock te lang geblokkeerd is geweest. Verwijder het obstakel om met opladen te beginnen!
HD-3-00-005-1	Kan de draadloze oplader niet starten. Verifieer het oplaadpunt!
HD-3-00-006-1	Aanmeren beëindigd omdat het dock tijdens het herstel van het aanmeren niet gevonden kon worden.
HD-3-00-007-1	Aanmeren beëindigd omdat het geblokkeerd was tijdens het herstel van het aanmeren.
HD-3-00-008-1	Aanmeren beëindigd omdat de robot geen verbinding kon maken met de zigbee van het laadstation.
HD-3-00-012-9	Koelventilator van het laadstation is defect.
HD-3-00-017-1	Het laadstation is al gekoppeld aan een ander apparaat.
HD-3-01-001-1	De robot zit al lange tijd vast. Verwijder alstublieft de obstakels rond de robot.
HD-3-01-002-1	De robot kon niet ontkoppelen.
HD-3-02-003-9	Kogelkraan kan niet goed openen.
HD-3-02-004-9	Kogelkraan kan niet goed sluiten.

HD-4-00-003-3	Niet kunnen aanmeren na meerdere pogingen. De robot kon het V-profiel of de QR-code niet zien!
HD-4-00-009-1	De robot heeft geen goed contact gemaakt met het laadstation.
HD-4-00-013-3	Lader van het laadstation oververhit.
HD-4-00-014-3	Laadcontacten van het laadstation oververhit.
HD-4-01-004-1	Iemand probeert de robot met geweld te ontkoppelen. Controleer alstublieft de robot.
HD-4-02-001-9	De missie is afgewezen omdat de kogelkraan van de robot open is.
HD-4-02-002-9	De missie is beëindigd omdat de kogelkraan van de robot open is.
HD-5-00-015-9	Inlaatstroomsensor van het laadstation is in een foutstatus.
HD-5-00-016-9	Drijfschakelaar van het afvoerreservoir van het laadstation is geactiveerd.
HD-5-02-000-9	Kogelkraan van het laadstation is verstopt.
HD-5-02-005-1	Kan de vuile tank niet legen vanwege een verstopte kogelkraan.
HD-8-00-000-0	Aanmeren geslaagd.
HD-8-00-004-0	Laden van aanmeren gestart.
HD-8-00-018-0	Aanmeren begonnen.
HD-8-00-019-0	Aanmeren opnieuw uitgelijnd.
HD-8-01-000-0	Ontkoppelen geslaagd.
HD-8-01-003-0	Ontkoppelen begonnen.
HP-1-02-000-1	Batterij is bijna leeg.
HP-1-02-007-1	Batterijspanning laag.
HP-1-02-008-1	Batterijniveau kritiek. 0% batterij, stuur alstublieft op om op te laden.

HP-1-03-003-1	Missieverzoek afgewezen: batterij is aan het opladen.
HP-2-02-003-1	Missieverzoek afgewezen: batterijniveau is te laag.
HP-3-02-004-1	Missieverzoek afgewezen: batterijspanning is te laag.
HP-3-02-005-1	Missie beëindigd: batterijniveau is te laag.
HP-3-03-001-1	Dock was aan het laden maar stopte onverwachts met opladen.
HP-5-02-006-1	Missie beëindigd: batterijspanning is te laag. Neem contact op met uw technicus.
HP-5-04-000-9	Kan robotcontactor niet inschakelen vanwege spanningsfout.
HP-8-03-000-0	Opladen voltooid.
HP-8-03-004-0	Opladen gestart.
HP-8-03-005-0	Opladen gestopt.
HS-2-00-002-1	Missieverzoek afgewezen: noodstop is geactiveerd.
HS-2-01-002-1	Missieverzoek afgewezen: bumper is geactiveerd.
HS-3-00-000-1	Noodstop geactiveerd.
HS-3-01-000-0	Bumper geactiveerd.
HS-3-01-006-1	De robot kan niet bewegen omdat de bumper niet goed is bevestigd.
HS-4-00-003-1	Missie beëindigd: noodstop geactiveerd.
HS-4-01-003-0	Missie beëindigd: bumper geactiveerd.
HS-4-01-004-1	De missie is afgewezen omdat de hall-sensor van de bumper geactiveerd werd, waarschijnlijk niet goed aangesloten.
HS-4-01-005-1	De missie is beëindigd omdat de hall-sensor van de bumper geactiveerd werd, waarschijnlijk niet goed aangesloten.
HS-4-04-002-9	Missieverzoek afgewezen: hartslag mislukt.

HS-4-04-003-9	Missie beëindigd: hartslag mislukt.
HS-4-05-000-2	Stroomvoorziening geactiveerd.
HS-4-05-003-9	De missie is beëindigd omdat de systeemstatus in een foutstatus is.
HS-5-05-002-9	De missie is afgewezen omdat de IPS in een foutstatus verkeert.
HS-8-00-001-0	Noodstop vrijgegeven.
HS-8-05-001-0	Stroomvoorziening hersteld.
HT-3-00-000-9	De encoder van het vloergereedschap reageert niet - Controleer of de encoderdraad is losgekoppeld of de motor vastzit.
HT-3-00-001-9	De encoder van de verswaterpomp reageert niet.
HT-3-00-002-9	De encoder van de chemische pomp reageert niet.
HT-3-02-001-1	De missie is afgewezen omdat de motor van de robot in een foutstatus is.
HT-4-02-002-2	Motor van de robot verkeert in een foutstatus. Om dit probleem op te lossen, reset alstublieft de drivers met de noodstop.
HT-4-02-003-3	De robot kan niet bewegen omdat de motoren te heet zijn.
HT-5-02-000-1	Systeemfout (Motorbestuurder defect)!
SS-0-01-000-0	Missie succesvol.
SS-8-01-002-0	P2P gestart.
SS-8-01-003-0	Schoonmaken begonnen.

SPECIFICATIES**STROOMSNELHEID VAN DE OPLOSSING**

Stroomsnelheden bij volle snelheid	
Autonome modus	0.42 l/min
Handmatige modus	0.42 l/min

TECHNISCHE SPECIFICATIES (ZOALS GEÏNSTALLEERD EN GETEST OP DE EENHEID)

Model		R3 Scrub Pro
Spanning, Batterijen	V	24
Batterijcapaciteit (max)	Ah	40
Beschermingsgraad		IPX3
Geluidsdruk niveau IEC 60335-2-72: 2002 Amend. 1:2005, ISO 11203, ISO 3744	dB(A)/20µPa	68
Bruto voertuiggewicht*	kg	106
Transportgewicht**	kg	85.5
Maximale helling - Handmatig transport		2% (1.15°)
Maximale helling - Handmatige reiniging		2% (1.15°)
Maximale helling - Autonoom		2% (1.15°)
Machine lengte	cm	65.33
Machine hoogte (handgreep)	cm	99
Machine hoogte (afdekking)	cm	82.7
Machine breedte	cm	56
Machine breedte met zuigmond	cm	59.5
Minimale gangpadbreedte - Handmatig	cm	90
Schoonwatertankcapaciteit	L	21
Vuilwatertankcapaciteit	L	21
Robotsnelheid - Autonoom (Voorwaarts Maximum)	m/s	1
Batterijcompartimentgrootte (ongeveer)		
Hoogte (maximaal)	cm	16
Breedte (maximaal)	cm	18.8
Lengte (maximaal)	cm	28
Hoofdborstelgrootte		
Hoofdborstdiameter - (Aantal 1)	cm	8
Hoofdborstelsnelheid	RPM	1200
Hoofdborstelbreedte (schroypad)	cm	36.6
Zijborstelgrootte		
Zijborstdiameter - (Aantal 1)	cm	20
Zijborstelsnelheid	RPM	100
Zijborstelbreedte (schroypad)	cm	20

*Bruto voertuiggewicht: Standaard machine zonder opties, volle schoonwatertank en lege vuilwatertank, met schrob borstels en geïnstalleerde batterijen.

**Transportgewicht: Standaard machine zonder opties, lege schoonwatertank en vuilwatertanks, met geïnstalleerde batterijen.

GLOSSARIUM

<u>Glossarium van termen</u>	
<u>Termijn</u>	<u>Beschrijving</u>
JustClean™	Naam van een bedieningsmethode van een autonome vloerreinigingsrobot. De in de handleiding beschreven JustClean™-methode is eenvoudig te bedienen en vereist geen kennis van robotica. Er zijn minimale handelingen vereist om de robot in te stellen en te gebruiken.
MagicTag™	Een baken om een autonome robot te activeren voor het uitvoeren van locatiespecifieke acties.

CONTACTINFORMATIE

Originele fabrikant voor 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