

+

BELROBOTICS

Manuel de dépannage pour les robots Belrobotics ≥ 2013



1) Introduction:

Ce document est destiné à aider l'utilisateur d'un robot Belrobotics à intervenir efficacement en cas de fonctionnement défectueux de son robot avant d'appeler son distributeur - importateur.

Il contient les informations, sous forme de logigramme, nécessaires pour intervenir efficacement en fonction de chaque alarme qui peut apparaître à l'écran du robot, que vous pouvez recevoir par 'SMS' (si le robot est équipé d'un module T&T) ou que vous trouverez dans l'historique pris par le programme Dealers Tools Suite 6.0.

2) Explication du logigramme:

a) Définition:

Un logigramme est un outil d'analyse qui permet de représenter de façon ordonnée et séquentielle, l'ensemble des tâches ou événements mis en œuvre pour réaliser une activité donnée. Il est constitué d'un ensemble de symboles relié par des flèches.

Chaque symbole représente un événement ou une tâche et la flèche matérialise la relation d'antériorité ou de succession entre deux tâches consécutives.

b) Règle:

Les symboles utilisés pour matérialiser les événements ou tâches d'un processus sont de différentes formes :

- **L'ellipse** : il symbolise le premier et le dernier événement (événement déclencheur et événement final) ;
- **Le rectangle** : il symbolise tout autre événement à l'intérieur du processus ;
- **Le losange** : il symbolise une étape où l'on doit faire un choix. C'est généralement une question par laquelle on répond par « oui » ou « non » ;
- **Le demi-rectangle** : il symbolise un ou plusieurs documents.

c) Code de couleurs:

Plusieurs couleurs sont utilisées, elles permettent de connaître les compétences nécessaires pour pouvoir réaliser le dépannage.

Vert : action pouvant être faite par un utilisateur final 'normal' ;

Bleu : action pouvant être faite par un utilisateur final 'expert' ;

Orange : action pouvant être faite par un distributeur-importateur ;

Gris : action pouvant être faite par le fabricant.

3) Tableau des alarmes:

Alarmes				
#	Ecran du robot	SMS	DTS 6.0	Page
1	Bloquée sur fil	Alarme bloquee sur fil	/	4
2	Boudin D	Alarme capteur collision Droit	/	5
3	Boudin G	Alarme capteur collision Gauche	/	6
4	Boudin G+D	Alarme capteur collision G+D	/	7
5	Capot D	Alarme Recul capot Droit	/	8
6	Capot G	Alarme Recul capot Gauche	/	9
7	Capot G+D	Alarme reculs capot G+D	/	10
8	Code expiré	Alarme Code non valide	/	11
9	Contact charge ?	Alarme Pas de contact de charge	/	12
10	Déchargée	Alarme Batterie trop faible	/	13
11	Détect. Balles ?	Alarme Compteur de balles	/	14
12	Elévateur occ. ?	Alarme Elevateur occupe	/	15
13	Fil perdu	Alarme Fil perdu	/	16
14	Pas de signal	Alarme Pas de signal	/	17
15	Pas de station	Alarme Pas de Station	/	18
16	Patinage roue(s)	Alarme Patinage roue(s)	/	19
17	Perte de charge	Alarme Perte de charge	/	20
18	Roue D	Alarme Roue Droite	/	21
19	Roue G	Alarme Roue Gauche	/	22
20	Roues G+D	Alarme Roues G+D	/	23
21	Soulèvement !	Alarme Soulèvement !	/	24
22	Tête 1	Alarme Disque(s) de coupe	/	25
23	Tête 2	Alarme Disque(s) de coupe	/	26
24	Tête 3	Alarme Disque(s) de coupe	/	27
25	Tête 4	Alarme Disque(s) de coupe	/	28
26	Tête 5	Alarme Disque(s) de coupe	/	29
27	Train av. bloq ↓	Alarme Train avant reste en bas	/	30
28	Train av. bloq ↑	Alarme Train avant reste en haut	/	31
29	Trappe bloquée ↓	Alarme Trappe reste en bas	/	32
30	Trappe bloquée ↑	Alarme Trappe reste en haut	/	33
31	Type batterie ?	Alarme Mauvais type batterie	/	34
Problèmes sans apparition d'alarme				
101	Clavier ne répond pas			35
102	Ne charge pas			36
103	Ne démarre pas			37
104	Ne ralentit pas			38
105	Ne s'allume pas			39
106	Vitesse lente permanente			40
107	Décharge profonde			41











































































