


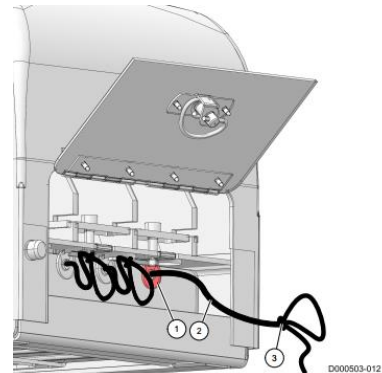
Seilzylinder Tausch

1. Nehmen Sie den Roboter mit dem E-Link außer Betrieb
2. Wählen Sie auf dem E-Link:

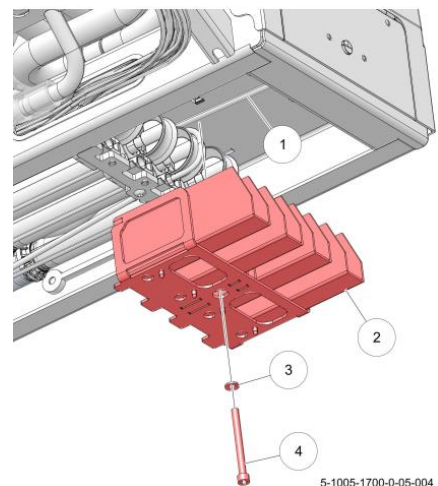
1. Taste 
2. Tests
3. Roboter Arm --- Service 3 --- Roboter Arm Bewegen
4. Mutterschiff --- Becher --- Alle Becher auf „Lose“ stellen

3. Öffnen Sie die Seil Klappe.

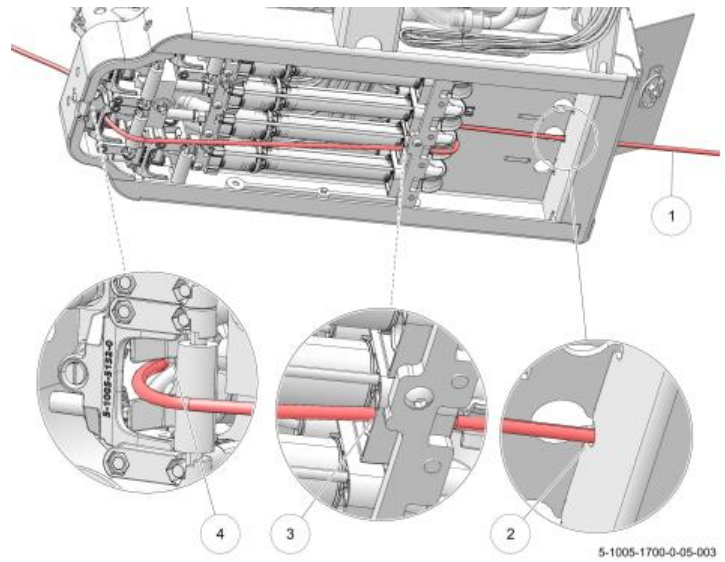
1. Lösen Sie die Schlaufe bei dem Zylinder, den Sie tauschen wollen.



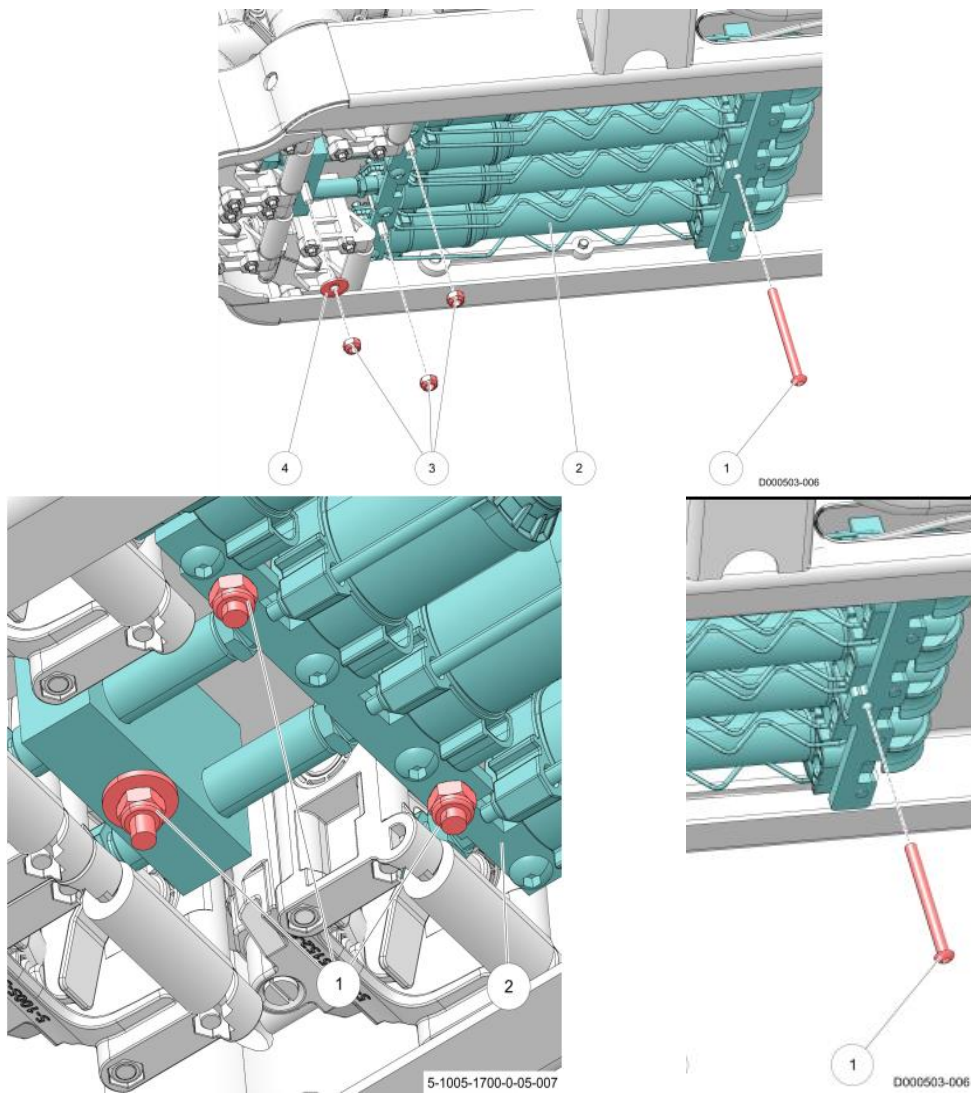
4. Lösen Sie die Schraube (4) von der Seilführung.



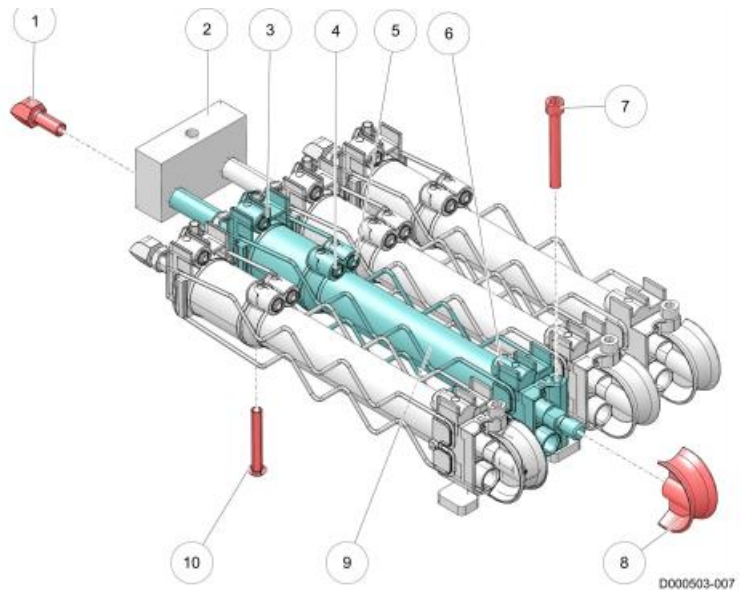
5. Ziehen Sie das Seil aus.



6. Lösen Sie die Schrauben.



7. Schrauben Sie den Seilspanner (8) ab.
8. Schrauben Sie den Druck Stift (1) ab, achten Sie darauf die Kontermutter nicht zu verändern da die Länge für den Neuen Zylinder identisch ist.
9. Lösen Sie beiden Schrauben (7,10).
10. Nun tauschen Sie den Zylinder.

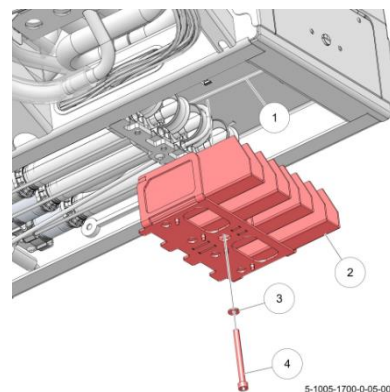


Beim Zylinder Wechsel darauf achten keine Luftleitung zu vertauschen.

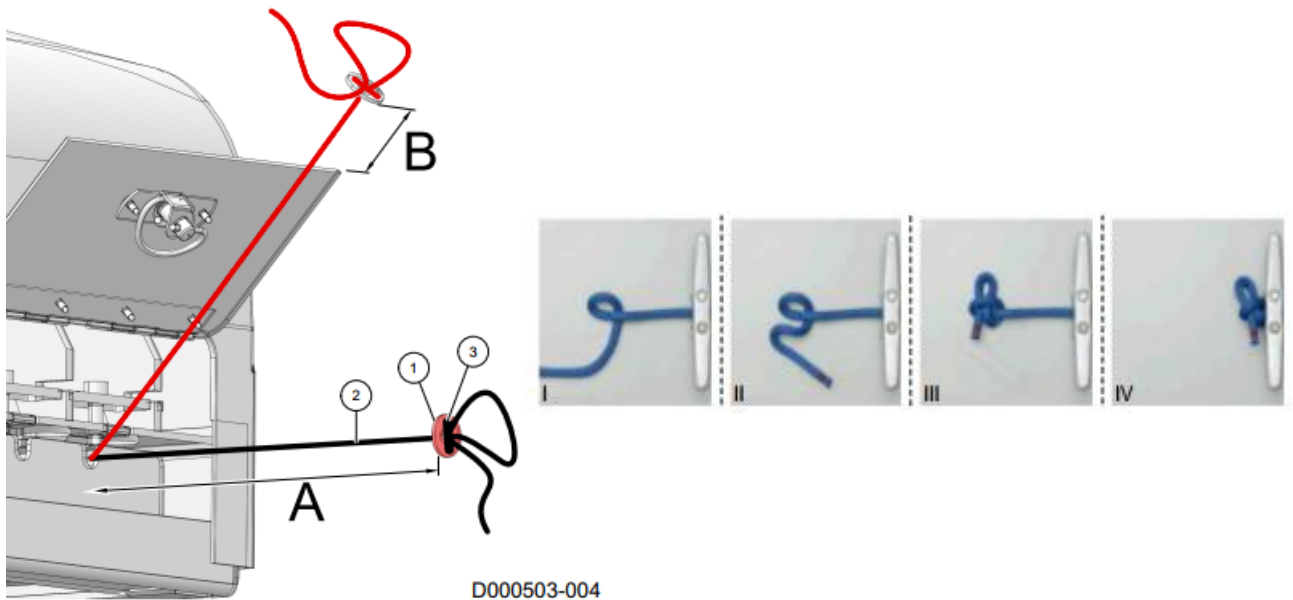
!!! Achtung die Luftleitungen stehen unter Druck !!!

Bitte die Schrauben verwenden die Beim Zylinder beigelegt sind
(es gibt Unterschiede von Model zu Model)

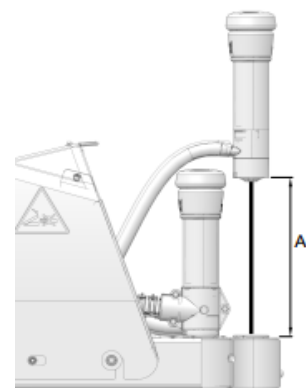
11. Alles wieder in der Umgekehrten Reihenfolge wieder zusammenbauen.
12. Befestigen Sie den Zylinder (7,10).
13. Schrauben Sie den Seilspanner (8) an.
14. Schrauben Sie den Druck Stift (1) an, achten Sie darauf die Kontermutter fest sitzt.
15. Ziehen Sie das Seil durch und achten Sie auf die Richtige Verlegung.
16. Führen Sie die Seilzylinder Einheit ein und Schrauben Sie sie wieder an.
17. Spannen Sie die Seile und setzen Sie die Seilführung ein (achten Sie darauf, dass die Seile in dem Seilspanner liegen).



18. Ziehen Sie das Seil an der geöffneten Seilklappe entlang und achten Sie darauf, dass der Melkbecher fest sitzt.
19. Machen Sie einen Schlaufenknoten.



20. Danach die Länge kontrollieren (die Unterseite des Bechers sollte auf der Oberseite des Zitzen Gummis sein), gegebenenfalls das Seil kürzen oder verlängern.



21. Mutterschiff --- Becher --- Alle Becher auf „Fest“ stellen
22. Roboter Arm --- Home --- Roboter Arm Bewegen
23. Roboter mit dem E-Link in Betrieb nehmen.