



„Roboter Reset A4/3“ – Roboter Stromlosmachen

Roboter Ausschalten

1. Nehmen Sie die Robotereinheit am E-Link außer Betrieb
Wählen Sie:
 - I. Registerkarte System
 - II. Taste Herunterfahren
 - III. Warten Sie, bis der Status aller Dienste mit der Ausnahme von „AGS“ und „ECS“ nicht „Läuft“ lautet.
2. Öffnen Sie den Roboterschaltkasten.
3. Drücken Sie die Leistungsschalter nacheinander von rechts nach links in die AUS Position
4. Stellen Sie den EIN/AUS-Schalter in die AUS-Position – nun muss alles finster sein

Zentraleinheit (CU) Ausschalten

1. Gehen Sie zur CU (Central Unit/Zentraleinheit)
2. Öffnen Sie den Schaltkasten der CU
3. Drücken Sie die Leistungsschalter einer nach dem anderen von rechts nach links in die AUS Position
4. Drücken Sie den FI nach unten und ziehen Sie die Grüne Stecksicherung links oben von der USV (Akku)
5. Stellen Sie den EIN/AUS-Schalter in die AUS-Position - nun muss alles finster sein

Zentraleinheit Einschalten

1. Gehen Sie zur CU
 - I. Stellen Sie den EIN/AUS-Schalter in die EIN-Position
2. Drücken Sie den FI nach oben und stecken Sie die Sicherung wieder bei der USV an
3. Drücken Sie die Leistungsschalter einen nach dem anderen nach oben
4. Schließen Sie den Schaltkasten der Zentraleinheit



Roboter Einschalten

1. Stellen Sie den EIN/AUS-Schalter nach EIN
2. Drücken Sie die automatischen Leistungsschalter einen nach dem anderen nach oben
3. Warten Sie, bis der E-Link den Bildschirm Start des Astronauts anzeigt (kann ca. bis zu 30 sek. dauern)
4. Wählen Sie die Taste [Ansicht ändern] und achten Sie darauf, dass:
 - I. der Status des AGS = „Läuft“.
 - II. der Status des ECS nichts anzeigt.
 - III. der Status der anderen Dienste „Initialisierung“ anzeigt
5. Wählen Sie die Taste Start bei Roboter-Status aus
6. Das Fenster für die Roboterarm-Kalibrierung wird angezeigt
 - I. Wählen Sie Start aus.
 - II. Achten Sie darauf, dass der Roboterarm nach oben, außen, wieder nach oben und dann vorwärts an die maximalen Positionen fährt.
 - III. Wählen Sie die Taste Bestätigen.
7. Nehmen Sie die Robotereinheit am E-Link in Betrieb

CRS M3 in Betrieb nehmen

Wählen Sie im T4C:

1. Konfiguration → Geräte
2. Die CRS URL: 10.4.1.201 anklicken - CRSnWebschnittstelle wird geöffnet, die Anmeldung erfolgt automatisch
3. Wählen Sie die Registerkarte Betriebsübersicht
4. Wählen Sie im Feld Gruppenübersicht die zutreffende Gruppe (A; B) aus
5. Taste EIN. Ein Popup-Fenster mit der Frage Betrieb wird aufgenommen „Gruppenspülung starten?“ wird angezeigt.
6. Verwenden Sie Abbrechen, um die Gruppenspülung zu überspringen. Die Gruppe wird in Betrieb genommen.

Alarme löschen

Wählen Sie im T4C:

1. Konfiguration → Geräte
2. Mod-Alarm URL: 10.4.1.210 anklicken – Modalarm Schnittstelle wird geöffnet
3. Melden Sie sich mit Ihren Anmeldedaten an
4. Die aktiven Alarme werden links unten aufgeführt und können nun gelöscht werden