

LISTE DE CONTRÔLE DU FD20

ATTENTION: Suivez toujours les instructions de sécurité lors d'opérations d'inspection et entretien du robot

Client :

Opérateur :

N° de série du robot :

Date :

#	Description	Action corrective	OK
1	Station de base		
1.1	Assurez-vous que la station de base est allumé en position ON et en ligne dans le GateManager		
1.2	Vérifiez que l'antenne GPS de la station de base est positionné correctement avec une vue dégagée		
1.3	Contrôlez l'intégrité du câble de l'antenne GPS		
1.4	Contrôlez le bon état du câble d'alimentation électrique		
2	Préparation		
2.1	Assurez-vous que la station de base est allumé en position ON et en ligne dans le GateManager		
2.2	Garez le robot de telle façon que la vue au ciel est dégagée		
2.3	Chargez les batteries du robot durant l'entretien		
2.4	Mettez le robot en mode ensemencement		
3	Cadre du robot		
3.2	Contrôlez le bon état des câbles d'antennes GNSS et GSM depuis le boîtier de commande principal		
3.3	Vérifiez que les antennes GNSS et GSM sont correctement attachées		
3.4	Vérifiez que le RTK est fixe sur le GPS avant et arrière du robot		
3.5	Contrôlez le bon fonctionnement de l'ensemble des feux du bord		
3.6	Versez de l'eau dans le pluviomètre et vérifiez au tableau HMI (page 4.1.5) que le robot l'enregistre		

3.7	Contrôlez la propreté et le bon état général du robot		
3.8	Inspectez l'ancrage des roues des deux côtés et contrôlez le serrage des boulons et écrous		
3.9	Contrôlez la pression des pneus (0.5-0.8 bars)		
3.10	Rechargez le lubrifiant pour la roue antérieur		
3.11	Testez l' IMU (Guide KB: Testing and calibration of row offset when weeding in opposite direction).		
3.12	Inspectez l'intérieur du boîtier de commande pour humidité ou saleté. Vérifiez l'étanchéité des joints et œillets		

4	Tableau de commande postérieur		
4.1	Inspectez l'état général du tableau de commande postérieur		
4.2	Vérifiez le bon état du faisceau de câblage de l'actionneur		
4.3	Contrôlez l'orientation des roues postérieures lorsque l'actionneur est calibrée et positionnée au point zéro. Les deux roues doivent être alignées et tournées vers l'avant		
4.4	Contrôlez le bon état des câbles frein et moteur à propulsion		
4.5	Surélevez les roues et contrôlez les points suivants du coté droit et gauche:		
4.5.1	- Les freins doivent faire un "clic" lorsque le joystick est activé		
4.5.2	- Contrôlez l'usure des freins		
4.5.3	- Dirigez le the joystick vers l'avant gauche en diagonale, et vérifiez qu'il n'y a pas de bruits inhabituels au niveau du moteur ou boîte vitesse du côté droit		
4.5.4	- Dirigez le the joystick vers l'avant droit en diagonale, et vérifiez qu'il n'y a pas de bruits inhabituels au niveau du moteur ou boîte vitesse du côté gauche		
4.6	Contrôlez le serrage des boulons et écrous du tableau de commande postérieur		

5	Boîtier HMI		
5.1	Vérifiez que le boîtier peut être facilement sorti et remis en place		
5.2	Contrôlez que les mouvements du robot correspondent aux actions du joystick		
5.3	Contrôlez l'intégrité du faisceau des câbles HMI		
5.4	Vérifiez que le boîtier HMI ne prend pas l'eau		

6	Alimentation en énergie		
6.1	Contrôlez le bon état des panneaux solaires		
6.2	Vérifiez que les câbles entre les panneaux solaires, l'interrupteur et le régulateur de charge ne sont pas endommagés		
6.3	Vérifiez que la lumière LED du "BULK" s'affiche ON lorsque les panneaux solaires rechargent les batteries (celles-ci ne doivent pas être chargés à 100%)		
6.4	Contrôlez l'intégrité physique des batteries		
6.5	Installez la mise à jour la plus courante pour le régulateur de charge (à l'aide de l'application Victron)		
6.6	Contrôlez que l'énergie produite par les différents panneaux solaires est identique partout		
6.7	Vérifiez les valeurs énergétiques dans le HMI (page 2.1.2)		

7	Système de sécurité		
7.1	Contrôlez le bon état du câble de sécurité		
7.2	Activez l'interrupteur gauche du câble sécurité, le bouton de réinitialisation et réinitialisez ensuite dans le HMI. Vérifiez que le relais 24V s'allume		
7.3	Activez l'interrupteur droit du câble sécurité, le bouton de réinitialisation et réinitialisez ensuite dans le HMI. Vérifiez que le relais 24V s'allume		
7.4	Activez l'arrêt d'urgence, réinitialisez à nouveau puis réinitialisez ensuite dans le HMI. Vérifiez que le relais 24V s'allume		
7.5	Vérifiez que le support avant du câble bascule vers le bas quand on le pousse (pour les robots à partir de 2021 seulement)		
7.6	Contrôlez la tension du câble de sécurité		
7.7	Vérifiez le klaxon		

8	Remorques actives et passives		
8.1	Contrôlez le bon état de toutes les remorques		
8.2	Inspectez prises et connexions au niveau des bras de semis. Vérifiez la connexion et le bon état général		
8.3	Contrôlez le bon état des câbles au niveau des bras de semis ainsi qu'entre les bras de semis		
8.4	Vérifiez que l'attelage peut manoeuvrer jusqu'à 5% vers le bas et 100% vers le haut		
8.5	Contrôlez l'usure des supports au niveau des connexions des remorques		
8.6	Contrôlez la barre d'outils pour soudures endommagées		

9	Système de semis		
9.1	Videz le système de semis		
9.2	Contrôlez l'usure de l'accouplement du moteur de semis		
9.3	Contrôlez l'usure des disques de semis		
9.4	Installez les bonnes disques de semis pour la prochaine culture prévue		
9.5	Contrôlez l'usure du soc de semis (max. 3mm)		
9.6	Contrôlez l'usure des disques ouvreurs		
9.7	Vérifiez l'intégrité et le libre mouvement des roues des remorques		
9.8	Contrôlez l'usure et la rotation de la roue de pression et ses roulements		
9.9	Contrôlez l'usure des bagues de la roue de pression (max. 1mm)		
9.10	Vérifiez le bon état du tube transparent transportant les graines		
9.11	Contrôlez l'usure du moteur de semis lors d'un Manual Function Test en vérifiant qu'il peut tourner à +19 tr/min		
9.12	Vérifiez que les valves de semis s'ouvrent et se ferment lors d'un Manual Function Test		
9.13	Vérifiez que le niveau de poussière des capteurs optiques ne dépasse pas 30%		
9.14	Vérifiez que les graines passent à travers le système de semis depuis le conteneur jusqu'à la valve de sortie		

10	Système de désherbage		
10.1	Contrôlez l'usure de l'arbre du bras de désherbage (max. 1,5mm)		
10.2	Contrôlez l'usure des bagues et boulons de la tige de connexion entre le moteur et le bras de désherbage		
10.3	Contrôlez l'usure des plaques de verrouillage		
10.4	Contrôlez l'usure des câbles de désherbage		
10.5	Contrôlez l'usure du soc de désherbage		
10.6	Vérifiez que les bras de désherbage entrent et sortent correctement lors d'un Manual Function Test		

NOTES :
