

ANALYSE DES PANNES	SAV MOPPER	2010
▼ <i>Anomalies de fonctionnement</i>	► <i>Vérification</i>	
Le coffret ne s'allume pas	<ul style="list-style-type: none"> ► tension sur la prise secteur ► protection de la carte électronique (fusible) ► tension en sortie du transformateur (24 Vcc) 	
Le coffret est allumé, le robot ne démarre pas en mode automatique mais démarre en mode manuel.	<ul style="list-style-type: none"> ► le robot est immergé trop près de la surface. ► le capteur de surface est en court-circuit. 	
Le coffret est allumé, le robot ne démarre pas en mode automatique ni en mode manuel.	<ul style="list-style-type: none"> ► branchement de la prise mâle (harting) en bout de câble robot. ► état des languettes de contact sur la prise mâle (harting). ► branchement de la prise femelle dans le coffret. <p>vérifier la présence du 24 Vcc entre les bornes 1 et 2 (pompe) / 3 et 4 (MR) sous le coffret.</p> <ul style="list-style-type: none"> ► continuités électriques du câble (soudures) ► fonctionnement du motoréducteur (MR). ► oxydation dans la connectique (CEM) ou fil mal enfoncé. ► protection de la carte électronique 	
Le robot démarre mais tourne sur lui même et ne monte pas aux parois.	<ul style="list-style-type: none"> ► branchement du moteur pompe ► oxydation dans la connectique (CEM) ou fil mal enfoncé. ► fonctionnement du moteur pompe ► filtres totalement encrassés 	
Le robot démarre mais semble peiner pour avancer ou avance par intermittence.	<ul style="list-style-type: none"> ► consommation et fonctionnement du moto réducteur (MR). ► état de la transmission : (roues / paliers / courroies/pignons...) ► continuités électriques. (soudures) ► branchement de la prise mâle en bout de câble (faux contact). ► oxydation dans la connectique (CEM) ou fil mal enfoncé. ► mise en place du MR dans le châssis (vissage) ► usure (jeu trop important) entre paliers et roues (coté MR) 	
Le robot multiplie les marches avant /arrière au fond de la piscine.	<ul style="list-style-type: none"> ► flotteur câble trop incliné = Eau dans le câble flottant ► le capteur de surface est en court-circuit. 	
La pompe robot fonctionne mais le robot n'avance pas.	<ul style="list-style-type: none"> ► rupture de la goupille d'entraînement du pignon MR. ► caillou coincé sous le pignon MR (dans le robot) ► branchement et fonctionnement du motoréducteur(MR). ► branchement de la prise mâle en bout de câble (faux contact) ► oxydation dans la connectique (CEM) ou fil mal enfoncé. 	
Le robot monte aux parois en programme « fond »	► fonctionnement du capteur d'inclinaison	
Le robot sort de l'eau sur les plages immergées ou brosse la ligne d'eau sur une durée > 8 secondes.	► fonctionnement du capteur de surface	
Le robot monte difficilement aux parois	<ul style="list-style-type: none"> ► parois trop glissantes (algues). ► filtres trop chargés. ► pompe défectueuse. ► cassettes filtres mal positionnées. 	
Le robot ne change jamais de direction	► système béquille coincé.	