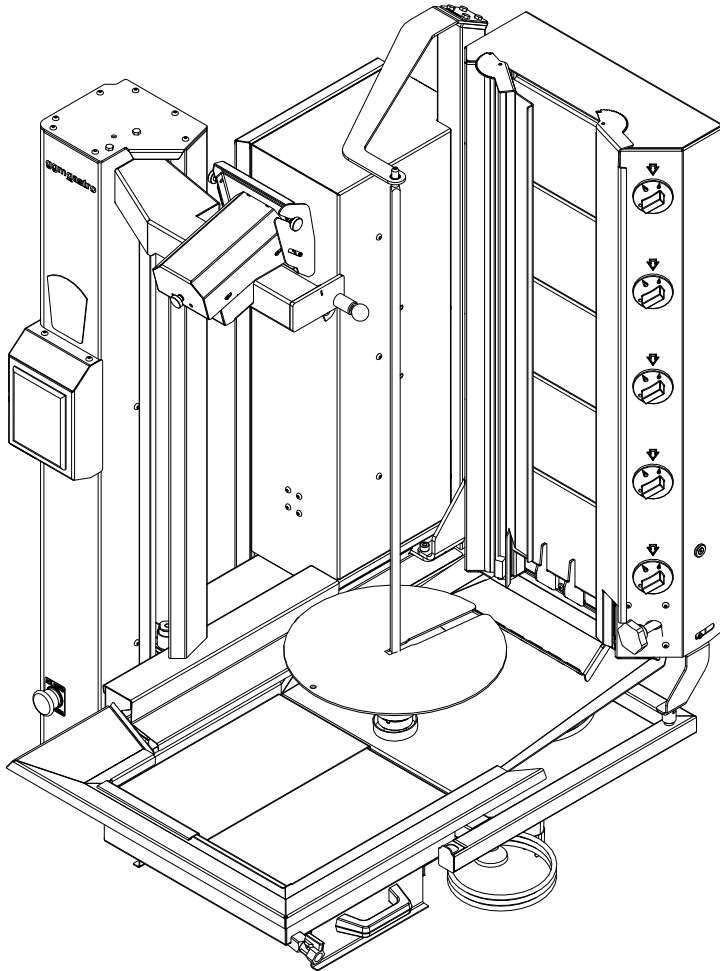


BEDIENUNGSANLEITUNG

ADR-M1-4G / ADR-M1-4E / ADR-M1-5G / ADR-M1-5E



**KOMPAKTE SERIE DONER ROBOTER
BEDIENUNGSANLEITUNG**



Sehr geehrte Kunden,

Vielen Dank für Ihr Vertrauen in unser Produkt mit dem Kauf unseres Doner Roboters der ADR Compact Serie. Wir wollen Ihr Vertrauen rechtfertigen. Sie haben eine leistungsstarke und zuverlässige Dönerroboter-Maschine gekauft. Wenn es immer noch Probleme gibt: Unser Kundenservice ist immer für Sie da. Bevor Sie die Dönerrobotermaschine in Betrieb nehmen, lesen Sie bitte die Betriebsanleitung sorgfältig durch und beachten Sie die Anweisungen. Das Benutzer- handbuch enthält detaillierte Informationen über den Betrieb und liefert wertvolle Informationen über Steuerung, Wartung und Inspektionen. Wie Sie wissen, werden Ihre Garantieanträge nicht für Schäden akzeptiert, die durch un- sachgemäßen oder unsachgemäßen Gebrauch entstehen.

Hinweis: Bitte geben Sie hier den Typ, die Seriennummer und das Produktionsjahr der Dönerrobotermaschine ein. Diese Informationen sind auf dem Typenschild oder auf dem Chassis zu finden. Geben Sie diese Informationen immer an, wenn Sie Ersatzteile, spezielle Nachrüstgeräte oder Probleme haben.

Artikelart

Seriennummer

Produktionsjahr / Einkaufsdatum

Technische Entwicklungen

Wir sind bestrebt, unsere Produkte schnell und technologisch zu entwickeln. Wir behalten uns das Recht vor, alle Verbesserungen und Änderungen, die wir an unseren Produkten vornehmen müssen, ohne vorherige Ankündigung vorzunehmen, ohne sie auf die zuvor verkauften Maschinen zu übertragen. Wenn Sie andere Fragen haben, beantworten wir diese gerne.

Hersteller,

INHALT

1.DEFINITIONEN

- 1.1. Zertifizierungen
- 1.2. CE-Kennzeichnung und EG-Konformitätserklärung
- 1.3. Sicherheitsregeln
- 1.4. Bedeutung der Warnhinweise und -formen
- 1.5. Produkt-Tag
- 1.6. Benutzer-Erinnerungen
- 1.7. Abkürzungen

2.TRAGEN

- 2.1. Installation, Download, Platzierung
- 2.2. Überlegungen beim Empfang
- 2.3. Arbeiten
- 2.4. Sicherheitsvorkehrungen

3.ROBOTERFUNKTIONEN & GRUNDINFORMATIONEN

- 3.1. Döner Roboter Beschreibung Merkmale
- 3.2. Technische Daten
- 3.3. Roboterübersicht und -informationen

4.VORBEREITUNG DER MONTAGE

- 4.1. Demontiertes Zubehör im Lieferumfang enthalten
- 4.2. Produkt Verbrauchsmaterial Ersatzteilliste
- 4.3. Installations- und Betriebsempfehlungen
- 4.4. Montage des Dönerroboters

5.BETRIEB UND VERWENDUNG DES PRODUKTS

- 5.1. Installation der Bodenwanne des Kochers
- 5.2. Tablett und Bainmarie Detail Montage
- 5.3. Fühlstabmontage und Messerschleifeinstellungen
- 5.4. Montage des Spießes
- 5.5. Ölschildbaugruppen
- 5.6. Kocherflügelbaugruppen und Neigungsverstellung
- 5.7. Spiegelhalterung und Spießdrehung Manueller Modus Empfangseinstellung
- 5.8. Vorbereitung auf die Inbetriebnahme

INHALT

6.BEDIENUNG UND VERWENDUNG DER TASTATUR

- 6.1. Definitionen
- 6.2. Start- und Wartepositionen
- 6.3. Einstellungen für Schärffunktionen
- 6.4. Koch- und Rotationseinstellungen
- 6.5. Drehzahl, Sprache und Einstellungen zurücksetzen
- 6.6. Erweiterte Einstellungen und Drehlehre & Neigungswinkel
- 6.7. Geschwindigkeitseinstellungen und Testfrequenzen des Klingenschneidarms
- 6.8. Einstellungen für Schneiden, Strahlen und Druckdicke

7.ELEKTRISCHE INFORMATIONEN

- 7.1. Netzwerkverbindungen
- 7.2. Anschluss der Stromversorgung USV
- 7.3. Not-Aus-Taste
- 7.4. Einsatz des Roboters bei Stromausfall
- 7.5. Einsatz des manuellen Roboters bei einem elektrischen und elektronischen Ausfall

8.WARTUNGS- UND REINIGUNGSPROBLEME

- 8.1. Tägliche Reinigung des Roboters
- 8.2. Regelmäßige Wartung

9.PROBLEMLÖSUNG

- 9.1. Mögliche Fehler und Lösungen
- 9.2. Garantiezertifikat und Garantiebedingungen
- 9.3. Liste der autorisierten Serviceleistungen

10.ZUSÄTZLICHES

- 10.1. Schaltpläne
- 10.2. Aufgelöste Baugruppe und Stückliste
- 10.3. Roboter und Zubehör Gebrauchsanweisung

11.EXPLODIERTE BAUGRUPPE UND TEILE

- 11.1 Stückliste Produktcodierung Auswahltable
- 11.2 Explosionsbilder von Teilen und Baugruppen

1. DEFINITIONEN

1.1. CE-Kennzeichnung und EG-Konformitätserklärung

EU Erklärung der Konformität

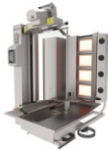
Hiermit erklären wir,

Firmenname:	GGM Gastro International GmbH
Anschrift:	Weinerpark 16
PLZ und Ort:	48607 Ochtrup
Telefonnummer:	02553 7220-0
E-Mail:	info@gmgastro.com

dass dieses Dokument unter unserer alleinigen Verantwortung herausgegeben wird und zu dem folgenden Produkt gehört:

Modell / Produkt:	DRAT95, DRAT120
Typ:	Dönerroboter - bis max. 95 kg, Dönerroboter - bis max. 120 kg
Charge:	
Seriennummer:	

Gegenstand der Erklärung:



Der oben beschriebene Gegenstand der Erklärung erfüllt die einschlägigen Harmonisierungsvorschriften der Union:

2014/30/EU Elektromagnetische Verträglichkeit
2014/35/EU Niederspannungsrichtlinie
2006/42/EG Maschinenrichtlinie
2016/426/ EU Geräte zur Verbrennung gasförmiger Brennstoffe

Die folgenden harmonisierten Standards und technischen Spezifikationen sind angewendet worden (Kennnummer, die angewandte Fassung und das Ausgangsdatum).

Titel, Datum des Standards / der Spezifikation:

EN 61000-6-2:2005	EN 60335-2-48:2003+A1:2008+A11+2012
EN 60204-1:2018	
EN 62233:2008	
EN 61000-6-4:2007/A1:2011	
EN 60335-1:2012/A13:2017	

Unterzeichnet für und im Namen von:

Ochtrup
(Ausstellungsort)

25.07.2019
(Datum)

Manuel Elma, Geschäftsführer
(Name, Funktion, Unterschrift)

1. DEFINITIONEN

1.1. CE-Kennzeichnung und EG-Konformitätserklärung

EU Declaration of Conformity

We declare,

Company name:	GGM Gastro International GmbH
Address:	Weinerpark 16
Postal code and city:	48607 Ochtrup, Germany
Telephone number:	02553 7220-0
E-mail:	info@gmgastro.com

that this document is issued under our sole responsibility and belongs to the following product:

Models/ products:	DRAT95, DRAT120
Type:	Donerrobot - max. 95 kg, Donerrobot- max. 120 kg
Charge:	
Serial number:	

Objects of the declaration:



The objects of the declaration described above comply with the relevant EU harmonising legislation:

2014/30/EU Electromagnetic compatibility
2014/35/EU Lowvoltage Directive
2006/42/EG Machinery Directive
2016/426/ EU Appliances burning gaseous fuels

The following harmonized standards and technical specifications have been applied (identification number, version and date of issue).

Title, date of standard/ specification:

EN 61000-6-2:2005	EN 60335-2-48:2003+A1:2008+A11+2012
EN 60204-1:2018	
EN 62233:2008	
EN 61000-6-4:2007/A1:2011	
EN 60335-1:2012/A13:2017	

Signed for and in the name of:

Ochtrup

(Issue)

25.07.2019

(Date)

Manuel Elma, Executive Director

(Name, function, signature)




Annex

Article number Artikelnummer	Appliance types Gerätetyp
DRAT95 DRAT120	

Destination Countries Bestimmungsländer	Supply Pressure (mbar) Gasdruck (mbar)	Appliance Categories Gerätekategorie
AT	20 ; 50	II _{2H3B/P}
AL-BA-BG-BY-CZ-DK-EE-FI-GR- LV-LT-HR-MD-MK-NO-RO-SE- SI-SK-TR	20 ; 30	II _{2H3B/P}
RS*-ME*-IR*-AZ*-GE*-RU*- UA*-DZ*-SA*-NG*-ZA*-MA*- UZ*-LY*-LB*-SY*-JO*	20 ; 30	II _{2H3B/P}
LU-DE	20 ; 50	II _{2E3B/P}
PL	20 ; 37	II _{2E3B/P}
HU	25 ; 30	II _{2H3B/P}
CY-MT-IS	30	I _{3B/P}
ES-IE-IT-GB-PT	20 ; 28-30/37	II _{2H3+}
NL	25 ; 30	II _{2L3B/P}
FR-BE	20/35 ; 28-30/37	II _{2E+3+}

*not applicable/mandatory today, but may be accepted as conformity approval as soon as Gas Appliances. Gas appliances (EU) 2016/426 Regulation would be transposed in national legislation.

Signed for and in the name of:
Unterscriben für und im Namen von:

Ochtrup _____ 11.09.2019 _____ Manuel Elma, Executive Director 
(Issue) (Date) (Name, function, signature)
(Ort) (Datum) (Name, Funktion, Unterschrift)



ALLE SICHERHEITSHINWEISE IN DIESER ANLEITUNG BEACHTEN



BESCHREIBUNG DER SICHERHEITSHINWEISE

- Die Sicherheitssymbole im Handbuch dienen zur Kennzeichnung möglicher Risiken.
- Wenn in dieser Anleitung Sicherheitssymbole erscheinen, ist zu beachten, dass eine mögliche Verletzungsgefahr oder ein Risiko für die menschliche Gesundheit besteht, und die folgenden Anweisungen sollten sorgfältig gelesen werden, um mögliche Risiken zu vermeiden.

UNTERSTÜTZUNG DER SICHERHEITSWARNUNGEN

- Dieses Produkt muss in Übereinstimmung mit den geltenden nationalen und lokalen Vorschriften des Landes und / oder der Region der Installation installiert werden.
- Alle elektrischen Anschlüsse dieses Geräts müssen gemäß dem mit dem Gerät gelieferten Schaltplan vorgenommen werden.
- In der Verpackung befindet sich neben dem Dönerroboter ein Anschlussplan für das Stromnetz.
- Dieses Gerät ist nur für den professionellen Gebrauch bestimmt und darf nur von qualifiziertem Personal bedient werden. Montage-, Wartungs- und Reparaturarbeiten müssen vom Hersteller oder anderen qualifizierten Personen durchgeführt werden.
- Installation, Wartung und Reparatur durch unqualifizierte Personen kann zum Erlöschen der Herstellergarantie führen. Lesen Sie die Betriebsanleitung, die Etiketten und die Sicherheitshinweise an der Maschine sorgfältig durch.
- Vergewissern Sie sich, dass die Warnschilder an der Maschine in gutem Zustand sind.
- Bitte ersetzen Sie fehlende oder defekte Etiketten. Erfahren Sie, wie Sie die Maschine bedienen und wie Sie sie richtig überprüfen. -Verwenden Sie Ihre Maschine in geeigneten Arbeitsumgebungen.
- Unsachgemäße Änderungen an Ihrer Maschine beeinträchtigen den sicheren Betrieb und die Lebensdauer Ihrer Maschine.

ELEKTROSCHOCK IST GEFÄHRLICH

- Werden der Fehlerstromschutzschalter und die gemäß den Anweisungen installierte Fehlerstromschutzeinrichtung an die Maschine angeschlossen, ist die elektrische Sicherheit dieser Maschine gewährleistet.
- Es ist äußerst wichtig, dass die Verkabelung von einem Fachmann überprüft wird, wenn grundlegende Sicherheitsanforderungen geprüft werden und Zweifel bestehen.
- Der Hersteller haftet nicht für Schäden, die durch unzureichende oder unterbrochene Erdungsleitungen (z.B. Stromschlag) entstehen.
- Überprüfen Sie regelmäßig alle Kabel auf mögliche Beschädigungen und Schnitte. Wenn ein beschädigtes oder nicht isoliertes Kabel erkannt wird, reparieren oder ersetzen Sie es sofort. Wenn Sie die Maschine nicht benutzen, schließen Sie sie bitte. Trennen Sie alle Stromanschlüsse und Anschlussstecker oder schalten Sie die Maschine aus, bevor Sie die Maschine reparieren oder für mechanische Wartungsarbeiten, tägliche Reinigung mit Wasser.

1. DEFINITIONEN

1.3 Sicherheitsregeln

BEWEGLICHE TEILE KÖNNEN VERLETZUNGEN VERURSACHEN

- Vermeiden Sie bewegliche Teile an der Maschine. Halten Sie sich von schneidenden Teilen der Maschine fern. -Vermeiden Sie Störungen durch nicht informierte Personen. -Vergewissern Sie sich, dass alle Spießbaugruppen, Flügel, Rückwand, Schale und Verkabelung korrekt an der Maschine angesch-lossen und korrekt montiert sind.

RAUCHEN UND GAS KÖNNEN FÜR IHRE GESUNDHEIT SCHÄDLICH SEIN

- Erstellen Sie ein natürliches oder künstliches Belüf-tungssystem im Arbeitsbereich.
- Die mit der Maschine verarbeiteten Gase sind brennbar, explosiv und erstickend.
- Betreiben Sie Ihre Maschine aus diesem Grund nicht ohne die autorisierte Person, da die Installati-on korrekt durchgeführt und überprüft wurde. - Stellen Sie sicher, dass sich Flammenträger und brennbare Materialien nicht in der Nähe des Arbeitsbereichs befinden. - Im Falle von Arbeiten mit Gasflaschen ist darauf zu achten, dass die Flaschen in einem separaten abgelegenen Bereich positioniert und gut belüftet sind.

HEISSE OBERFLÄCHEN UND TEILE KÖNNEN SCHWERE VERBRENNUNGEN VERURSACHEN

-Berühren Sie heiße Teile oder Oberflächen nicht mit bloßen Händen.
-Lassen Sie die Teile abkühlen, bevor Sie mit der Reinigung Ihrer Maschine fortfahren.
-Verwenden Sie bei der Handhabung heißer Teile hitzebeständige, nicht brennbare Handschuhe.

WARTUNG VON MASCHINEN, ZUBEHÖR.

Personen dürfen keine Verletzungen erleiden
-Elektrisch betriebene Geräte dürfen nicht von Unbefugten repariert oder gewartet werden. -Andernfalls kann es zu schweren Schäden am Gerät und zu Verletzungen kommen. -Gasbetriebene Geräte dürfen nicht von Unbefugten repariert oder gewartet werden. An dernfalls kann es zu schweren Schäden an Betrieb, Explosion, Verletzung und Tod kommen.

SICHERHEITSWARNUNGEN FÜR WARTUNG UND REPARATUR

Trennen Sie die Maschine vom Netz, bevor Sie Installations-, Wartungs- oder Reparaturarbeiten durchführen. Elektrowerkzeuge werden vom Kunden betrieben, bis der Hauptschalter ausgeschaltet wird. Für die Wartung und Reparatur dürfen nur vom Hersteller gelieferte Original-Ersatzte-ile verwendet werden. Bei Verwendung von nicht originalen Ersatzteilen erlischt die Garantiezeit.

ALLGEMEINE SICHERHEITSWARNUNGSANWEISUNG

Lesen Sie die Sicherheits- und Betriebsanleitungen in dieser Anle- itung sorgfältig durch. Bei Nichtbeachtung der Sicherheitshinweise und Betriebsanleitungen kann vom Hersteller keine Haftung oder Garantie gefordert werden. Arbeiten Sie nur mit der Maschine, wenn Sie die Betriebsanleitung gelesen und verstanden haben. Betreiben Sie die Maschine nur wie in der Betriebsanleitung beschrieben Warnungen vor möglichen Fehlfunktionen oder Schäden am Produkt durch Nichtbeachtung der beschriebenen Sicherheitsvorkehrungen. Warnung vor möglichen schweren oder sogar tödlichen Verletzungen von Personen durch Nichtbeachtung der elektrischen Sicherheitsvorkehrungen.

1. DEFINITIONEN

1.4 Bedeutung der Warnhinweise und -formen



Warnungen vor möglichen Fehlfunktionen oder Schäden am Produkt durch Nichtbeachtung der beschriebenen Sicherheitsvorkehrungen.

Achtung



Warnung vor möglichen schweren oder sogar tödlichen Verletzungen von Personen durch Nichtbeachtung der elektrischen Sicherheitsvorkehrungen

Elektrisches Risiko



It is a warning against severe damage, suffocation and death as a result of the safety precautions and non-observance described.

Gas (NG, LPG)



Es ist eine Warnung vor Feuer, Explosion und Tod durch Nichtbeachtung der beschriebenen Sicherheitsvorkehrungen und Vorsichtsmaßnahmen.

Entzündliche Umgebung



Dies ist eine Warnung vor Verbrennungen der Haut durch Nichtbeachtung der beschriebenen Warnschilder und Vorsichtsmaßnahmen.

Heiße Oberfläche



Die beschriebenen Warnschilder sind solche, bei denen eine zu hohe Temperatur herrscht, und eine Warnung, entsprechend dieser Umgebung zu handeln.

Extrem heiße Umgebung



Durch die Nichtbeachtung der Warnschilder und der erklärten Vorsichtsmaßnahmen ist das Piercing eine Warnung vor Schnittverletzungen an den Gliedmaßen und der Haut mit dem Schneidmesser.

Schneidwerkzeuge



Es ist eine Warnung vor Verletzungen in Form von Einklemmungen von Gliedmaßen wie Händen, Kopf und Armen in- folge der Nichtbeachtung von Warnschildern und Warnungen.

Bewegliche Teile

1. DEFINITIONEN

1.4 Bedeutung der Warnhinweise und -formen



Dies ist eine wichtige Information und eine Erklärung, die es zu beachten gilt.



Sicherheitshinweise und Warnhinweise vor Vergiftungen, Ersticken und Tod durch Nichtbeachtung der Vorsichtsmaßnahmen.

Warnhinweise

Abgaswarnung



Dies ist eine wichtige Information und eine Erklärung, die es zu beachten gilt.



Dies ist eine wichtige Information und eine Erklärung, die es zu beachten gilt.

Warnhinweise

Warnhinweise



Warnung vor Hautirritationen und Oberflächendefekten auf Metalloberflächen durch Nichtbeachtung der beschriebenen Warnschilder und Vorsichtsmaßnahmen.



CE-Kennzeichnung; Es ist kein Qualitätszeichen, sondern ein Zeichen dafür, dass das Produkt, an dem es angebracht ist, alle Anforderungen der einschlägigen Verordnung erfüllt und den freien Warenverkehr zwischen den Mitgliedstaaten der Europäischen Union gewährleisten soll.

Schädlich oder reizend

CE-Kennzeichnung



Alle Teile Ihrer Maschine bestehen aus recycelbaren Teilen und Materialien.



Altöl und Metallrohstoffe, die bei der Reinigung und Wartung anfallen, können Umwelt und Natur schädigen.

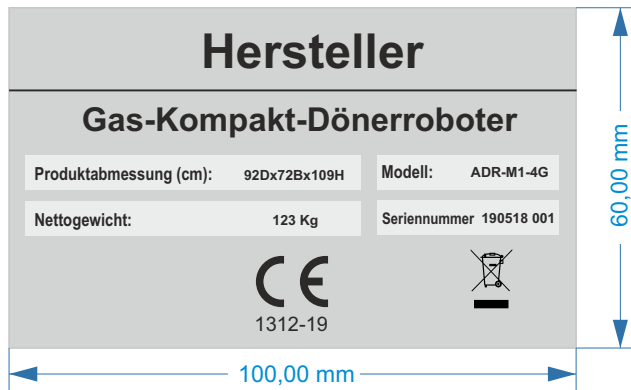
Warnhinweise

Warnhinweise

1. DEFINITIONEN

1.5 Produkt-Tag

1.5.1 Aufkleber der Maschine



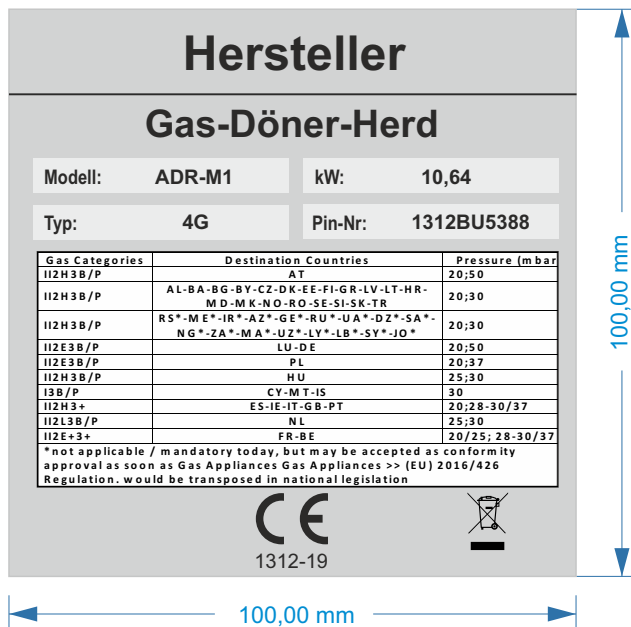
Artikelabmessung:

Modell:

Nettogewicht:

Seriennummer :

1.5.2 Gasdosenkocher-Etikett



Modell:

kW:

Typ:

Pin-Nr:

1. DEFINITIONEN

1.6 Benutzer-Erinnerungen

1.6.1. Benutzerhandbuch Erläuterung Dieses Handbuch ist ein integraler Bestandteil der Doner Robot Maschine der ADR-Serie. Die Betriebsanleitung enthält wichtige Informationen für den sicheren, sachgerechten und wirtschaftlichen Gebrauch und die Wartung des Dönerroboters. Die Beachtung der Betriebsanleitung hilft Ihnen, Gefahren zu vermeiden, Reparaturkosten und Reparaturzeiten zu reduzieren und die Zuverlässigkeit und Lebensdauer der Maschine zu erhöhen. Alle diese Betriebsanleitung und die dazugehörige Lieferantendokumentation müssen in der Nähe der Döner-robotermaschine einsatzbereit gehalten werden. Bedienungsanleitung Die Bedienung des Dönerroboters richtet sich an den Benutzer und das Wartungspersonal. Jede Person, die für die Durchführung von Arbeiten an der Maschine mit den folgenden Aufgaben verantwortlich ist, sollte diese Betriebsanleitung lesen, verstehen und befolgen. Was bei der Durchführung dieser Arbeiten zu beachten ist: Betrieb,

- Wartung und Reinigung,
- Fehlersuche. Sicherheitsabschnitt, lesen Sie die Warnhinweise im Text jedes Abschnitts.
- Das Benutzerhandbuch übernimmt keine Verantwortung für Sie als Betreiber und Anwender des Dönerroboters.

1.6.2. Struktur des Benutzerhandbuchs Das Benutzerhandbuch ist in 6 Hauptthemen unterteilt:

- Benutzererinnerungen,
- Sicherheitshinweise,
- Maschinendaten,
- Hinweise zur Verwendung der Döner-Robotermaschine,
- Leitfaden zur Fehlererkennung und -behebung, Hinweise zur Betriebsanleitung.

1. DEFINITIONEN

1.7 Abkürzungen

Die in dieser Betriebsanleitung gemachten Abkürzungen und die im Rahmen von Weltstandards bekannten Abkürzungen sind in der folgenden Tabelle im Detail aufgeführt und werden im Rahmen der Betriebsanleitung verwendet.

Kürzung	Beschreibungen	Kürzung	Beschreibungen
CE	EU Standarts	DR	Doner Robot
Bkz.	Bitte prüfe	KK	Benutzerhandbuch
SG	Spieß Gruppe	NG	Erdgas
LPG	Propangas - LPG	AISI	Edelstahl
G	Gasmodell	E	Elektrisches Modell
Mt.	Meter	Cm.	Cm
Höhe	Höhe	Gewicht	Gewicht
Länge	Länge	Kg.	Kg
Gr.	Gr	kW.	Kw
W	W	V	V
Mindest.	Mindest	Max.	Max
GK	Breitschnitt	DK	Eng schneidender Typ
Kcal	Kcal	mbar	mbar
Ø	Durchmesser	UPS	Unterbrechungsfreie USV-Stromversorgung
CE	EU Standarts	DR	Doner Robot

2. TRAGEN

2.1 Installation, Download, Platzierung

1. Bestimmen Sie das Gewicht der Dönerrobotermaschine. Überprüfen Sie dabei die Angaben auf dem Typenschild des Herstellers. Berücksichtigen Sie bei Bedarf das Gewicht der Sonderbaugruppen.
2. Verwenden Sie für den Transport des Dönerroboters geeignete Hebezeuge (Gabelstapler, Gabelstapler).
3. Heben Sie die Maschine vorsichtig mit einem geeigneten Hebezeug an.
4. Stellen Sie die Maschine vorsichtig auf die Ladefläche oder den festen Sockel des Transportfahrzeugs. Halten Sie die Maschine am Transportfahrzeug still. Befestigen Sie das Seil sicher mit dem Seil an der Transportfahrzeugkonstruktion.
5. Verwenden Sie beim Transport des Dönerroboters geeignete Absenkwerkzeuge (Gabelstapler, Gabelstapler).
6. Senken Sie die Maschine vorsichtig mit einem geeigneten Werkzeug ab.
7. Stellen Sie sicher, dass die Maschine mit einem geeigneten Werkzeug an den Einsatzort transportiert wird. (Gabelstapler, Gabelstapler).
8. Packen Sie die Maschine vorsichtig aus, beginnend mit der oberen Abdeckung, damit die Maschine nicht beschädigt wird.
9. Packen Sie das nicht beschädigte Paket zur Wiederverwendung aus.
10. Nach dem Öffnen der oberen Abdeckung die einrastbaren Seitenabdeckungen vorsichtig entfernen.
11. Verwenden Sie einen Gabelstapler oder eine Palettenstütze, um die Maschine auf einer Holzpalette aufzunehmen.
12. Stellen Sie die Balance des Dönerrobotertisches ein, indem Sie ihn an der Stelle ausrichten, an der die Maschine arbeiten soll.
13. Nach dieser Phase wird der Hersteller für die Montage- und Installationsarbeiten in Betrieb genommen. Führen Sie keine anderen Installations- oder Montagearbeiten als die Herstellerinformation und -kontrolle durch.



2. TRAGEN

2.2 Überlegungen beim Empfang

1. Standardzubehör, das an der DR angebracht werden sollte, sollte überprüft und aus der schriftlichen Liste entnommen werden. Fehlende oder falsche Angaben zu den Zubehörteilen sind dem Vertreter des Herstellerunternehmens oder dem Vertriebsbeauftragten mitzuteilen.
2. Die in der schriftlichen Liste mit DR angegebenen Ersatzteile sollten geprüft und im Paket erhalten werden. Alle Mängel oder falschen Informationen über Zubehörteile sollten dem autorisierten Herstellerunternehmen oder dem Handelsvertreter gemeldet werden.
3. Im Falle von Schäden, Quetschungen, Einstichen und Stößen durch den Transport von DR und allerlei Zubehör und Ersatzteilen, die im Lieferumfang enthalten sind, sollten diese sofort mit Bildern oder Videos aufgezeichnet und mit dem Transportpersonal oder dem Kundenvertreter des Produzentenunternehmens aufgezeichnet und geteilt werden.



2.3. Arbeiten

Nach der sicheren Übergabe an den Ort, an dem die DR betrieben wird, müssen sich die erforderlichen Installations-, Elektro- und Gasanlagen in einem anschließbaren Zustand für den Betrieb der Maschine befinden. Im Falle eines Mangels kann die DR nicht in Betrieb genommen und betrieben werden. Darüber hinaus müssen die erforderlichen Lüftungsbedingungen an dem Ort, an dem DR arbeiten wird, geschaffen werden. Für Lüftungstechnische Details können Sie sich an Ihren Hersteller wenden. Darüber hinaus muss die USV-Infrastruktur auf der Seite der Elektroinstallation verfügbar sein und vom Hersteller und/oder dessen autorisiertem technischen Dienst, bei dem Sie die USV-Anlage gekauft haben, in Betrieb genommen werden. Der Hersteller ernimmt keine Verantwortung für die Erst- betriebnahme und Inbetriebnahme der USV-Anlage. Sie sind für den Transport der DR zum Arbeitsplatz verantwortlich. Darüber hinaus liegt es in Ihrer Verantwortung, dafür zu sorgen, dass die für den Betrieb der DR-Werke zu verwendende Gasanlage (NG oder LPG) gemäß dem von den zuständigen Behörden in den erforderlichen Normen eröffneten Projekt betrieben wird. Gasbelüftung, Dichtheitsprüfungen der Anlage und andere Details müssen von Ihnen durchgeführt werden. Der Hersteller übernimmt keine Verantwortung für dieses Problem.



2.4 Sicherheitsvorkehrungen

Sie sind für den Transport der DR zum Arbeitsplatz verantwortlich. Darüber hinaus liegt es in Ihrer Verantwortung, dafür zu sorgen, dass die für den Betrieb der DR-Werke zu verwendende Gasanlage (NG oder LPG) gemäß dem von den zuständigen Behörden in den erforderlichen Normen eröffneten Projekt betrieben wird. Gasbelüftung, Dichtheitsprüfungen der Anlage und andere Details müssen von Ihnen durchgeführt werden. Der Hersteller übernimmt keine Verantwortung für dieses Problem.



3.ROBOTERFUNKTIONEN & GRUNDINFORMATIONEN

3.1 Döner Roboter Beschreibung Merkmale

Dönerroboter, Huhn, Rindfleisch, wie beispielsweise Fleisch, das durch den Döner eine bestimmte Form (Dönerdrehform) erhält; es handelt sich um eine automatische Dönerschneidemaschine, die es dem Benutzer ermöglicht, die gewünschten Kriterien für das Kochen und Schneiden auf die gewünschte Dicke bei maximalem Durchmesser, Höhe und Neigung zu bestimmen. Die Kocheinheit des Gerätes wird je nach Kundenwunsch als Elektro-, NG- (Erdgas) oder LPG (Flüssigpropan-Gas) vorbereitet. Dieses Gerät ist für den professionellen Gebrauch bestimmt und darf nur von geschultem Personal verwendet werden. Dönerroboter in Hotels, Restaurants, Restaurants, Fast Food, touristischen Einrichtungen, Kantinen, Catering-Unternehmen und so weiter. an Orten eingesetzt. Die Kocheinheit des Gerätes wird je nach Kundenwunsch als Elektro-, NG- (Erdgas) oder LPG (Flüssigpropan-Gas) vorbereitet. Dieses Gerät ist für den professionellen Gebrauch bestimmt und darf nur von geschultem Personal verwendet werden. Dönerroboter in Hotels, Restaurants, Restaurants, Fast Food, touristischen Einrichtungen, Kantinen, Catering-Unternehmen und so weiter. an Orten eingesetzt.

Eigentum;

1. Hygienischer und unversehrter Schnitt,
2. Die Bedienung ist einfach und erfordert keine Erfahrung,
3. Die Teile lassen sich leicht entfernen und leicht reinigen,
4. Kontinuierliches Rotationsschneiden in der gewünschten Dicke,
5. Fernsteuerung dank der Steuerung,
6. einstellbarer Druck auf der Oberfläche des Fleisches,
7. Schutz der rotierenden Kochgeschwindigkeit,
8. Fleischkammer mit abnehmbaren Schienen und Sieb,
9. kühles Schneidmesser mit Ø140 mm Kreis- messer,
10. Messerschleifmodus,
11. Antrieb des Drehantriebsmechanismus Präsenz und manueller Dönerspießmechanismus,
12. Luftfilter-Kühlgebläse,

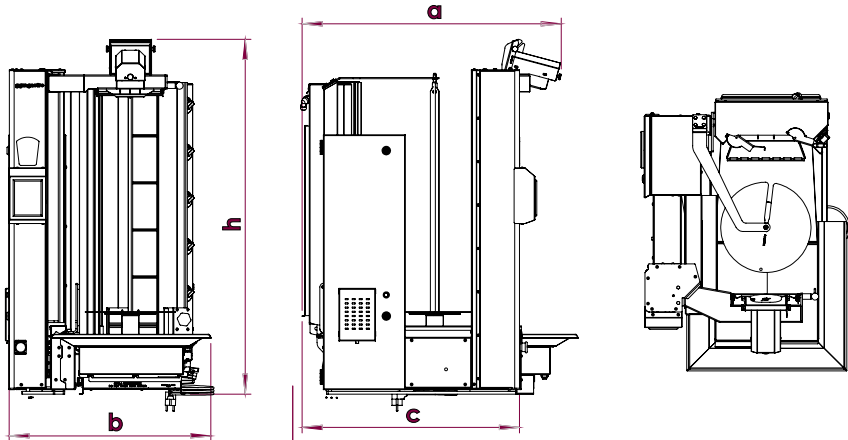
Das Kochteil des Dönerroboters kann sich hin und her bewegen und der Winkel kann eingestellt werden,

14. Wärmeleit- und Wälzfräseroberflächenschutz, Klingen im eingestellten Winkel fixiert,
15. Vorhandensein einer Schutzfolie, um Schäden an den Strahlern während der Reinigung zu vermeiden,
16. Heizeinheit zur Aufrechterhaltung der Temperatur des geschnittenen Fleisches,
17. Möglichkeit der einfachen Anpassung des gasförmigen und elektrischen Kochteils des Dönerroboters an den Dönerroboter,
18. lang anhaltende Strahlung und Drähte,
19. Armaturen mit Sicherheitsventilen für Gasherde,
20. Möglichkeit der Programmaktualisierung leicht gemacht,
21. Einphasenbetrieb, (außer Elektroherde),
22. geringer Energieverbrauch,
23. Manuelles Schneiden bei Ausfall oder Stromausfall,
24. Komplettes Edelstahlgehäuse.

3.ROBOTERFUNKTIONEN & GRUNDINFORMATIONEN

3.2 Technische Daten

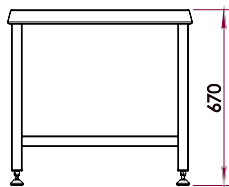
Die technischen Daten der ADR-Serie für DR sind wie in der Tabelle dargestellt. Die Abmessungen werden durch die neben der Tabellenbeschreibung angegebenen Einheiten angegeben. Die gemessenen Abmessungen sind DR, traylos, tabellenlos. Die Abmessungen werden auch separat gemäß dem optionalen automatischen Kocherbewegungsmechanismus angegeben. Die Abmessungen der Tische sind auch in der anderen Tabelle angegeben.



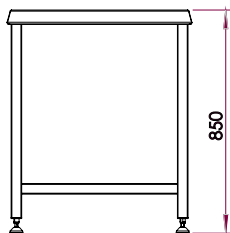
Modell	ADR-M1-4G	ADR- M1-4G-GK	ADR- M1-5G	ADR- M1-5G-GK
a (Oberste Tiefe)	92 cm	92 cm	92 cm	92 cm
b (Breite)	72 cm	72 cm	72 cm	72 cm
h (Höhe)	109 cm	115 cm	126 cm	132 cm
c (Bodentiefe)	86 cm	86 cm	86 cm	86 cm
Gasverbrauch (LPG)	10,8 kW	13,5 kW	13,5 kW	13,5 kW
Gasverbrauch (NG)	10,64 kW	13,3 kW	13,3 kW	13,3 kW
Brenner	4	4	5	5
Gewicht	123 kg	126 kg	130 kg	133 kg
Stromschalter	Min 120W Max 400W	Min 120W Max 400W	Min 120W Max 400W	Min 120W Max 400W
Spannungsregelung	AC 220-240V 50/60 Hz	AC 220-240V 50/60 Hz	AC 220-240V 50/60 Hz	AC 220-240V 50/60 Hz

Modell	ADR-M1-4E	ADR-M1-4E GK	ADR-M1-5E	ADR-M1-5E GK
Anzahl der Widerstände / Radiant	4	4	5	5
a (Oberste Tiefe)	92 cm	92 cm	92 cm	92 cm
b (Breite)	72 cm	72 cm	72 cm	72 cm
h (Höhe)	109 cm	109 cm	132 cm	132 cm
c (Bodentiefe)	86 cm	86 cm	86 cm	86 cm
Brennerleistung (kW)	6,4 kW	6,4 kW	8,0 kW	8,0 kW
Leistung / (Roboterleistungssteuerung)	Min 120W Max 400W	Min 120W Max 400W	Min 120W Max 400W	Min 120W Max 400W
Voltage Robot Power	AC 220-240V 50/60 Hz	AC 220-240V 50/60 Hz	AC 220-240V 50/60 Hz	AC 220-240V 50/60 Hz
Voltage Grill Power	3 faz 50Hz 400V (380-415V)	3 faz 50Hz 400V (380-415V)	3 faz 50Hz 400V (380-415V)	3 faz 50Hz 400V (380-415V)
Gewicht	123 kg	126 kg	130 kg	133 kg

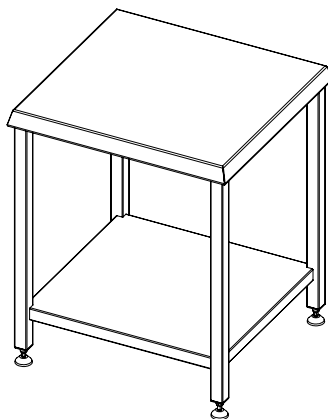
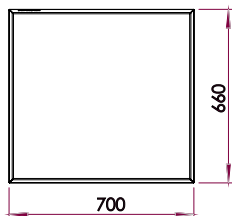
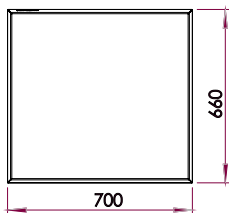
3.ROBOTERFUNKTIONEN & GRUNDINFORMATIONEN
3.2 Technische Daten



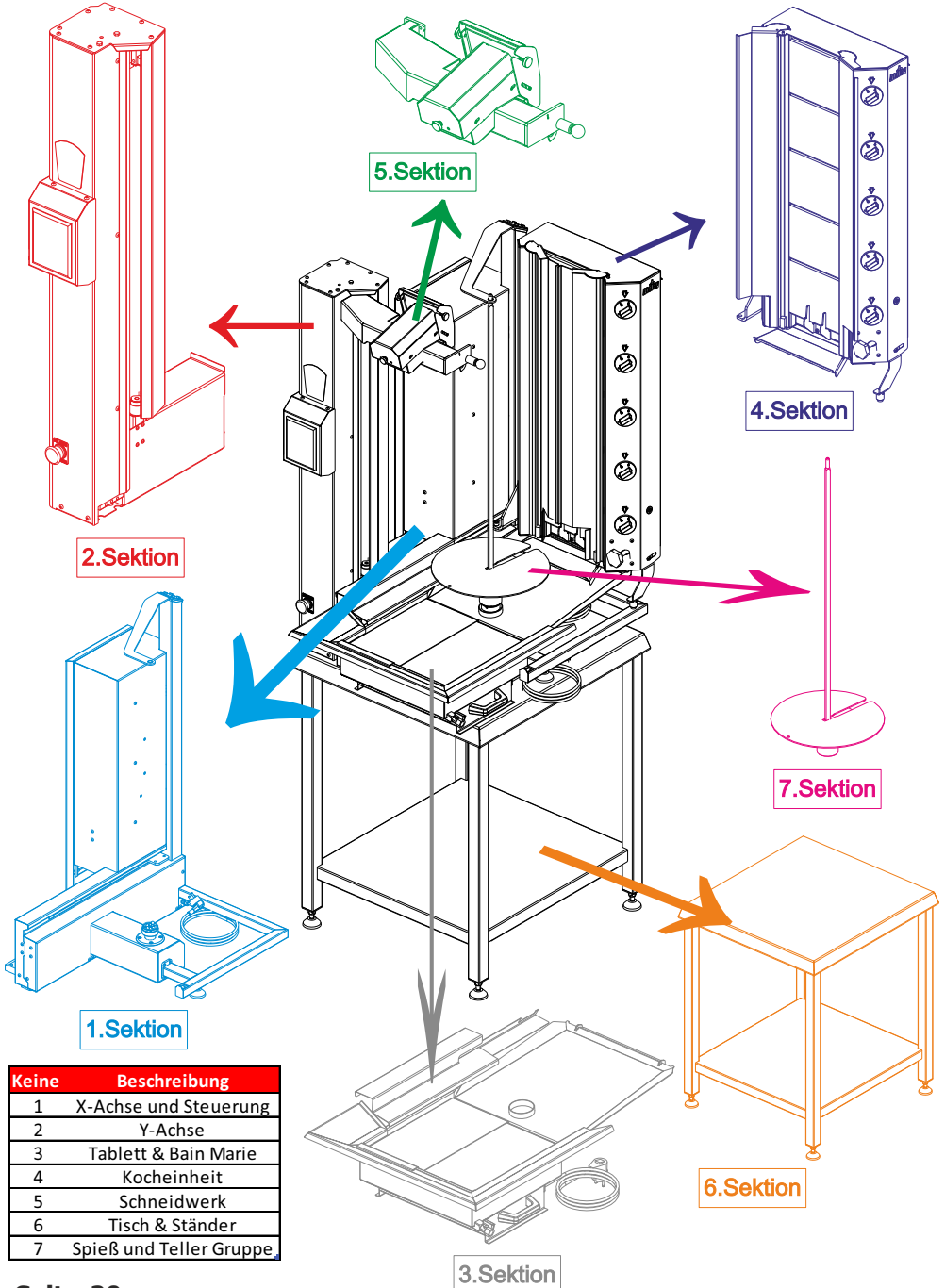
ACDRM-01



ACDRM-02



3.ROBOTERFUNKTIONEN & GRUNDINFORMATIONEN
3.3 Roboterübersicht und -informationen



Keine	Beschreibung
1	X-Achse und Steuerung
2	Y-Achse
3	Tablett & Bain Marie
4	Kocheinheit
5	Schneidwerk
6	Tisch & Ständer
7	Spieß und Teller Gruppe

4. VORBEREITUNG DER MONTAGE

4.1 Demontiertes Zubehör im Lieferumfang enthalten

In Ihrer DR-Bestellung werden einige Teile, Zubehör und Teile als zerlegbare Teile geliefert. Diese Teile müssen vor der Installation überprüft und sorgfältig aus der Verpackung entfernt werden und vor der Installation gründlich überprüft werden. Vor der Installation sind diese Teile und Zubehörteile in der im Lieferumfang enthaltenen Produktcheckliste enthalten und werden als montiert oder demontiert geliefert. Diese Prüfungen müssen Sie oder der Hersteller vor der Installation durchführen. Fehlende Teile sollten für Zubehörteile vermerkt und den zuständigen Personen entweder über den Hersteller oder direkt mit dem Vertriebsmitarbeiter mitgeteilt werden.

Im DR-Paket sind die folgenden Teile serienmäßig zerlegbar. Die erste Montage muss von den autorisierten Personen des Herstellers durchgeführt werden und es ist zu beachten, dass sie reibungslos funktioniert. Nach der Installation und der Benutzerschulung können Sie auch installieren und demontieren.

- DR-Roboter-Tabelle,
- Spießgruppe,
- Cooker Wings,
- Tabletts,
- Ersatzteile,
- Bedienungsanleitung, Kabel und spezielle Schlüsselsätze,

Hinweis: Einige spezielle Verpackungsinhalte, der Demontagezustand kann variieren, wenn zusätzliches Zubehör oder andere Bestandteile in derselben Verpackung versandt werden müssen. In diesem Fall können neben den oben genannten Teilen auch verschiedene Teile demontiert werden. Die Größe und das Aussehen der Verpackung Ihres Produkts ist in **Abbildung 1** unten dargestellt. Holzpaletten und -pakete müssen bei internationalen Sendungen wärmebehandelt werden. **Abbildung 1**

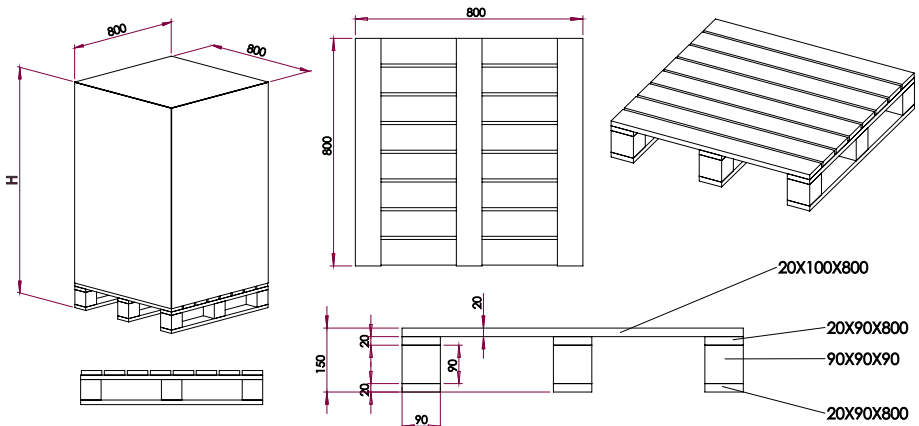
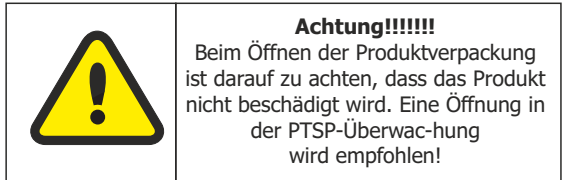


Abbildung-1

4.VORBEREITUNG DER MONTAGE

4.2 Produkt Verbrauchsmaterial Ersatzteilliste

Die folgenden Artikel kommen aus dem DR-Paket. Da einige dieser Teile durch die Montage direkt an der Maschine verwendet werden, müssen sie ordnungsgemäß gewartet werden, um dem Servicepersonal bei der autorisierten Serviceinstallation zur Verfügung zu stehen.

Linie	Nr.	Roboter Maschinenteil	Name und Beschreibung	Stück
1	P003497	Werkzeuge	Inbusschlüssel Nr. 2 (lang)	1
2	P007626	Werkzeuge	Inbusschlüssel 2,5 (kurz)	1
3	P001940	Werkzeuge	Messereinbauwerkzeug	1
4	P060215	Werkzeuge	Fallschlüssel	1
5	P001897	Arm schneiden	Messerdeckblattschraube (Ø20 x 18 mm)	1
6	P001894	Arm schneiden	Messerschraube (Ø20 x 11,7 mm)	1
7	P002377	Arm schneiden	Feder aufstellen 0,6	1
8	P002331	Spieß	Ball Ø8	1
9	P002330	Spieß	Ball Ø10	2
10	P001873	Spieß	Skrewer Sharp Edge	1
11	P054090	Elektronisch	Bildschirm Programmkabel	1
12	P051461	Elektronisch	Programm-Kit für Datenkabel und Hauptplatte	1
13	P003495	Arm schneiden	Anspitzer-Werkzeug	1
14	P034653	Panel	Filter (120 x 115 mm)	1
15	P013452	Y-Achse	Y-Achsenfilter (110 x 93)	1
16	P002374	Arm schneiden	Messer Ø140 mm	2
17	P002073	Spieß	Döner Manual Adaptation Tool	2



Achtung!!!!!!

Sollten fehlende Teile aus der Verpackung Ihres Dönerroboters stammen, informieren Sie bitte den Service oder Hersteller. Einige der in der Liste aufgeführten Materialien werden mit der Maschine verwendet und andere werden zur Installation geschickt. Lagern Sie diese Materialien immer sicher und durchsuchbar.

4. VORBEREITUNG DER MONTAGE

4.2 Produkt Verbrauchsmaterial Ersatzteilliste

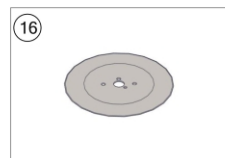
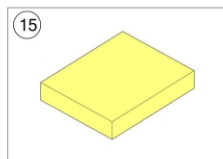
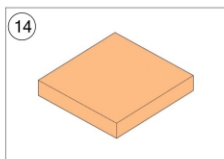
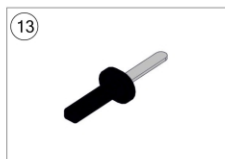
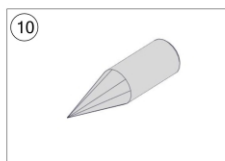
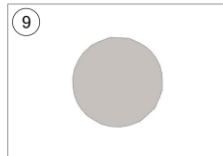
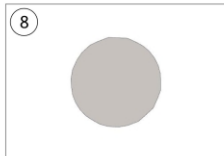
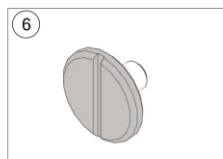
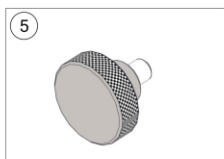
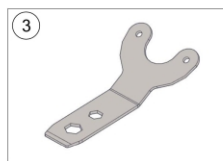
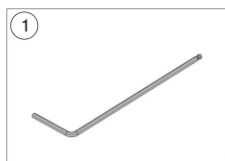


Abbildung -2

4.VORBEREITUNG DER MONTAGE

4.3 Installations- und Betriebsempfehlungen

Für einen sicheren, effizienten und störungsfreien Betrieb ist eine geeignete Installation die wichtigste Voraussetzung. Qualifiziertes, lizenziertes und / oder autorisiertes Installations- oder Servicepersonal, wie in Abschnitt 2 von Abschnitt 1.3 dieses Handbuchs definiert, muss DR installieren und warten. Professionelles, lizenziertes und / oder autorisiertes Installations- oder Servicepersonal (wie in Abschnitt 1.3 dieses Handbuchs ; definiert) zur Installation oder Wartung dieses Geräts führt zum Erlöschen der Herstellergarantie und verursacht Schäden an Geräten oder Verletzungen. Anweisungen und Informationen in diesem Handbuch; Im Falle von Widersprüchen zwischen lokalen, nationalen Gesetzen oder Vorschriften muss die Installation und Verwendung in Übereinstimmung mit den Gesetzen oder Vorschriften des Landes erfolgen, in dem das Gerät installiert ist.Sie können die Serviceinformationen erreichen, indem Sie sich an den Hersteller wenden.



Achtung!!!!!!

Schließen Sie das Gerät erst dann an das Stromnetz an, wenn Sie die Servicestelle in Betrieb genommen haben. Achten Sie bei der Verwendung des Gerätes darauf, dass es bei der ersten Inbetriebnahme von autorisiertem Personal bedient wird! Andern- falls kann es zu Schäden an Ihrem Gerät oder Bedienpersonal kommen!

4.3 Montage des Dönerroboters

- 1.Schritt;** Der Dönerroboter muss in seiner Verpackung nahe der Montagestelle transportiert werden.
- 2.Schritt:** Die Verpackung des Dönerroboters muss geöffnet werden und die Teile in der Verpackung sollten ordentlich in einem leeren Raum angeordnet und überprüft werden.
- 3.Schritt:** Bevor der Dönerroboter auf die Waage gestellt wird, muss überprüft werden, ob sich der Boden, auf dem er verwendet werden soll, auf der Waage befindet. Wenn der Ort, an dem der rotierende Roboter platziert werden soll, nicht auf der Waage liegt, sollte der Ort, an dem der Roboter platziert werden soll, vor der Durchführung der Roboterbaugruppe auf die Waage gebracht werden.
- 4.Schritt:** Der Hauptkörper des Dönerroboters sollte an der Stelle platziert werden, an der er montiert wird, und seine Füße sollten ausgewuchtet sein. Der Dönerroboter wird mit Bezug auf den Hauptkörper in die Waage gebracht.

Abbildung-3

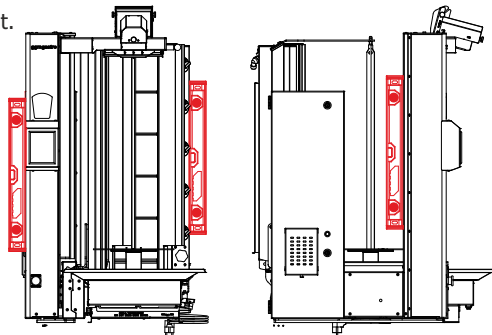


Abbildung-3



Achtung!!!!

Zuführungskabelfertigung Produktionsstandard auf Ihrem Dönerroboter 1,5 mt. Wird mit Kabel geliefert. Döner Roboter für längere KabelNutzen Sie es, ohne zusätzliche Kosten für Ihre Bedürfnisse zu verursachen !!!!!

4.VORBEREITUNG DER MONTAGE

4.3 Installations- und Betriebsempfehlungen

5.Schritt; Klingenmontage

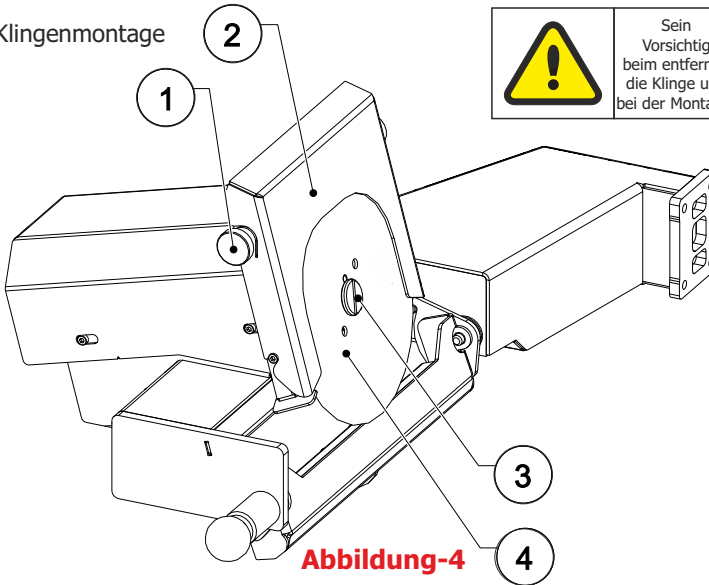


Abbildung-4

Die in **Abbildung 4** dargestellten Teile 1,2,3,4 werden zunächst zum Entfernen der Dönerschaufel verwendet. Achten Sie darauf, dass bei der Montage oder Demontage die Messerschneideinheit Ihrer Maschine ausgeschaltet ist. Teil 1 ist die Befestigungsschraube für den Messerschutz. Teil 2 ist die Klingenschutzplatte, Teil 3 ist die Messerbefestigungsschraube und Teil 4 ist die Döner-Roboter Klinge. Für die Demontage werden die in **Abbildung 5** dargestellten Teile 1 in Richtung der linken und rechten Pfeile gelöst. Die Abdeckplatte 2 wird entfernt. Im nächsten Schritt wird das Teil 3 mit einer flachen Drehmaschinenschraube abgeschraubt. Als Ergebnis dieser Arbeit wird das Messer Nummer 4 entfernt. Der Vorgang der Montage ist umgekehrt.

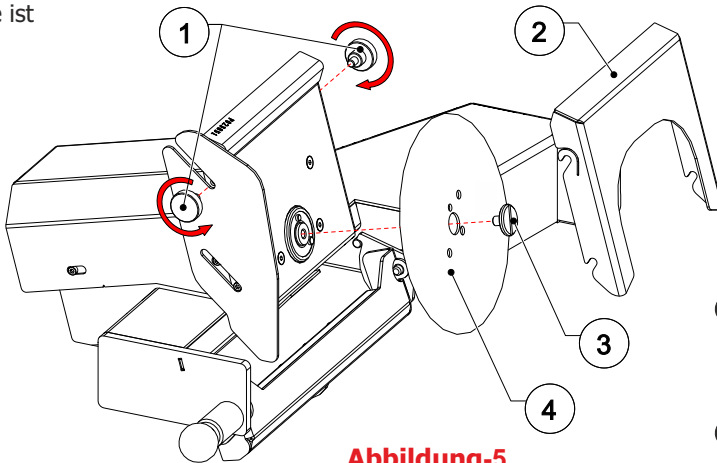


Abbildung-5



4.VORBEREITUNG DER MONTAGE

4.3 Installations- und Betriebsempfehlungen

4.Schritt; Installation des Dönerroboters; Die kompakte DR-Serie ADR-M1 hat zwei Arten von Dönerkochern. Der erste ist unser Dönerkocher mit manuellem Bewegungsmechanismus. Bewegt sich mit Hilfe von Händen hin und her. Der zweite ist unser Dönerkocher mit automatischem Software-Bewegungsmechanismus. Es kann sich automatisch hin und her bewegen, je nach Einstellung des Benutzers in der Software. Der Mechanismus entsprechend der Art und des Auftragsinhalts der Kocher ist mit der Kocheranordnung verpackt.

Automatische bewegliche Kocher sind optional erhältlich. Der manuelle mobile Kocher ist serienmäßig beim DR im montierten Zustand. Die U-Blech an der Kochstelle wird am Profil am Körper befestigt. Die M8-Schrauben # 1 werden mit zwei M8-Scheiben am Blech in der X-Achsenbaugruppe befestigt, wie in Detail 1 dargestellt. **Abbildung 6.** Mit der Fußnummer 2 werden die notwendigen Balance-Einstellungen für die Balance des Roboters vorgenommen

Abbildung 8 Das Kochfeld wird mit dem Griff 1 hin und her eingestellt. **Abbildung 7.** Es wird manuell verwendet. Um die Kochereinheit wieder zusammenzubauen, wird der Prozess umgekehrt. **Abbildung-6**

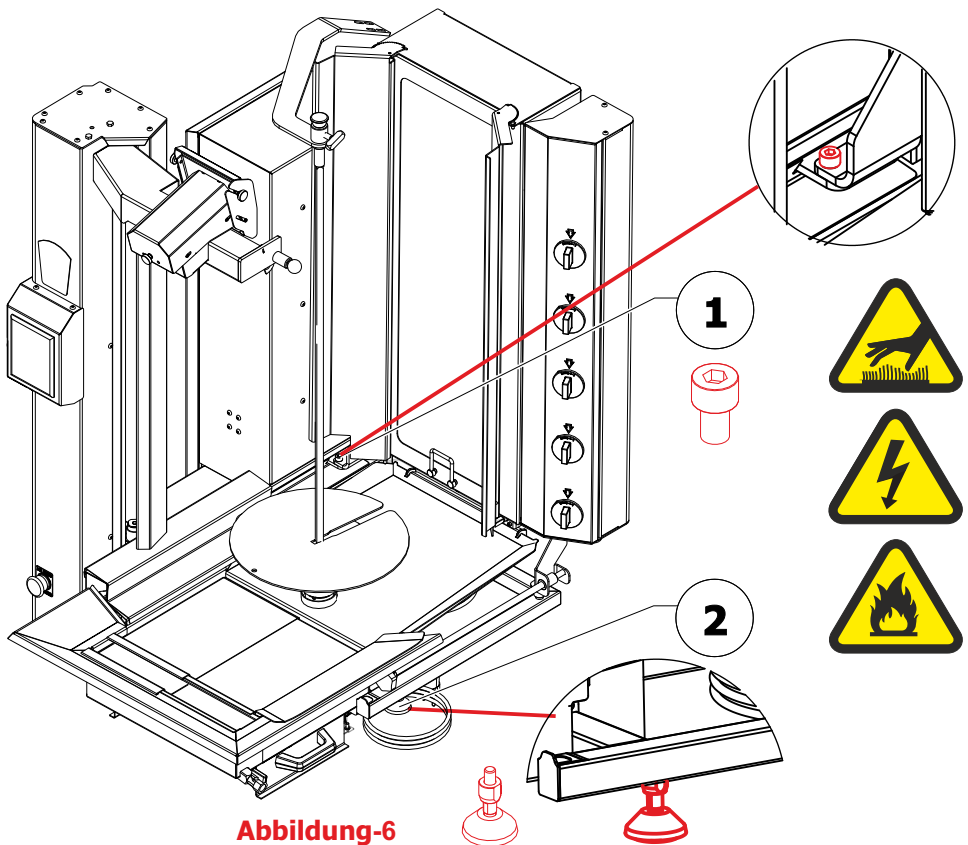


Abbildung-6

4. VORBEREITUNG DER MONTAGE

4.3 Installations- und Betriebsempfehlungen

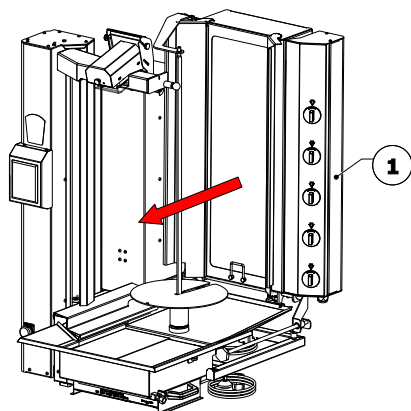


Abbildung-7

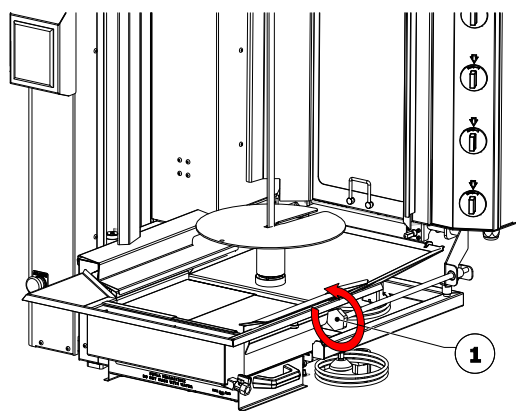


Abbildung-8

Automatische bewegliche (softwaregesteuerte) Kocher Die Kochmulde wird mit dem M8-Bolzen Nr. 1 an der Stelle auf der X- Achse befestigt, wie in **Abbildung 11 im Detail** dargestellt. Im Detail 2 auf der anderen Seite wird es mit 2 Stück M8 Schrauben an der Stelle des Uhrwerks montiert. Nach der Installation des Brenners ist keine Justierung zur Positionierung erforderlich. Beim Starten der Maschine kehrt das Kochfeld dank der Sensoren in die Ausgangsposition zurück. **Abbildung 9/10** Nach diesem Schritt sollte ein manueller Eingriff in die Kochanlage vermieden werden. Das Kochteil dreht automatisch Spieß, Y-Achse und Ofenbewegung synchron gemäß dem in der Software gewählten Programm.

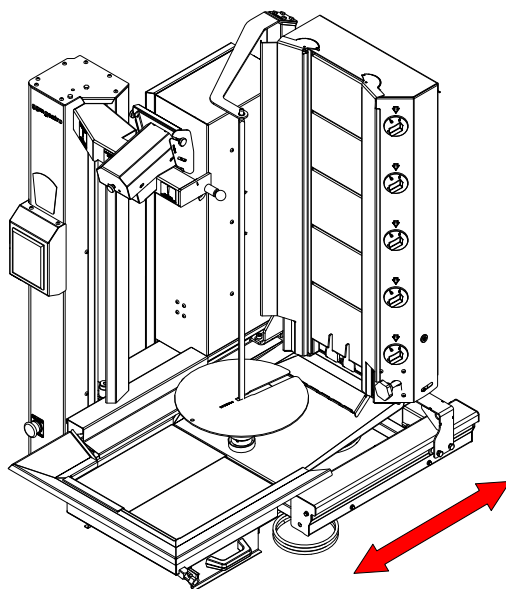


Abbildung-9



4. VORBEREITUNG DER MONTAGE

4.3 Installations- und Betriebsempfehlungen

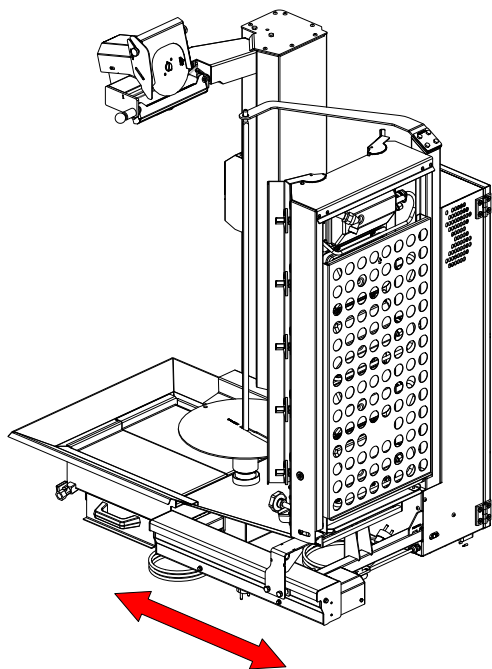


Abbildung-10

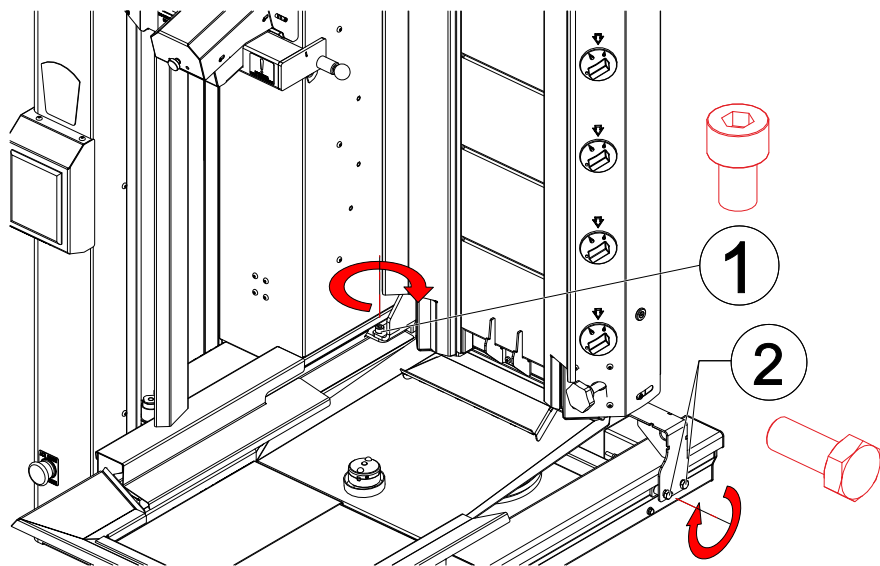


Abbildung-11

Kochteil Untere Tablettanordnung;

Die kompakte Serie DR ist mit einer zweistufigen Tablettanordnung ausgestattet. Wie in **Abbildung 12** dargestellt, gibt es eine zweiteilige Form mit zwei Ohren, die mit dem Boden der 1. Herdplatte kompatibel ist. Dieser Teil 2. wird auf dem DR montiert. In diese Ohren werden die Löcher 1. auf der rechten und linken Seite eingesetzt. Anschließend wird es vorübergehend durch den perforierten Abschnitt zum geschwollenen Nabenmechanismus geleitet (**Abbildung 13**). Im nächsten Schritt in **Abbildung 13**, durch Platzieren der vorderen Tablettgruppe, wird das Tablett 1. in **Abbildung 12** in das Tablett 1. und Ba- in mari in **Abbildung 13** gebracht und die Tablettbaugruppen werden fertiggestellt.

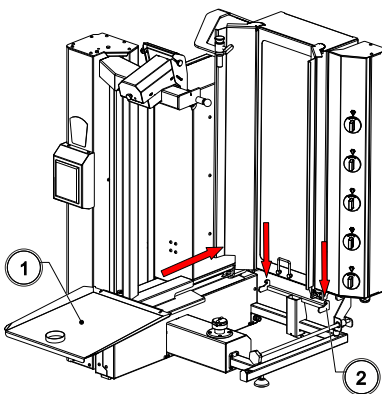


Abbildung-12

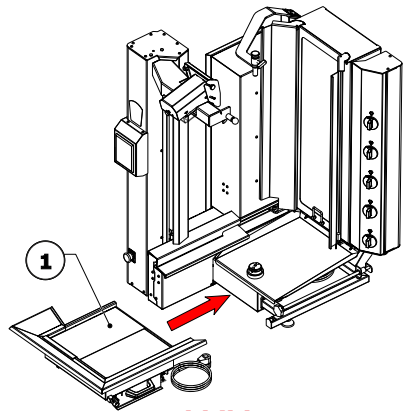


Abbildung-13

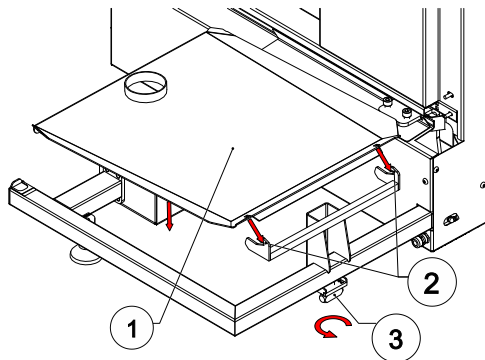


Abbildung-14

Im Falle einer Verschlechterung der Form der Ohren des in **Abbildung 14** dargestellten Teils 2, der für die Installation der Bodenwanne, des Bodenteils des Kochers oder in den allgemeinen Reinigungsfällen verwendet wird, kann **Abbildung 14** durch Lösen der Schraube Nummer 3 im Bodenteil entfernt werden. Nach Abschluss der Reinigung ist es notwendig, die Schraube wieder zu montieren und anzuziehen. Es ist darauf zu achten, dass sie entsprechend der Schale zentriert ist. Teil 1 wird in diese Ohren auf Nummer 2 eingesetzt.

5. BETRIEB UND VERWENDUNG DES PRODUKTS

5.2 Tablett und Bainmarie Detail Montage

Bainmarie Montage; Nach der Installation des Kochteils Untere Schale, wie auf Seite 30 beschrieben, wird **Abbildung 15** Bainmari-Gruppe vor DR montiert.

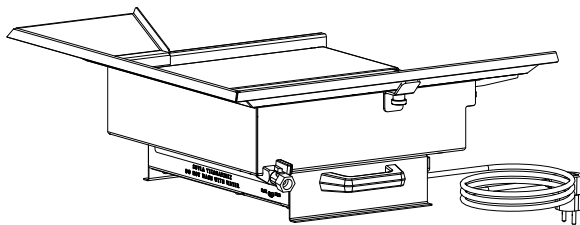


Abbildung-15

Abbildung 16 Wie man sehen kann, befindet sich zunächst der elektrisch beheizte Speicher Nummer eins am Boden. Im nächsten Schritt wird die Einheit Nummer zwei so auf die Kammer Nummer eins gestellt, dass sie sich zwischen den unten befindlichen Blechteilen befindet. Sie wird dann durch gegenseitiges Klemmen von den passenden Teilen auf dem Blechteil der beiden gegenüberliegenden Einheiten verriegelt (**Abbildung 17**). Anschließend werden die miteinander verbundenen Blechteile mit und ohne Bohrung Nr. 3 frei gelassen, um wie in **Abbildung 18** dargestellt in die Einheit Nr. 2 freigegeben zu werden. Aufgabe des dreiteiligen Sets ist es, dafür zu sorgen, dass gekochtes und geschnittenes Fleisch in der zweiten Einheit verbleibt und das Fett auf dem gekochten Fleisch in die Tab-lett-kammer Nummer zwei abgelassen wird. Im nächsten Schritt wird der vordere Teil der oberen Blechteile vier im Schritt in der zweiten Einheit platziert und die Biegeteile auf die zweite Einheit gelegt. Im nächsten Schritt wird der vordere Teil der oberen Teile 4 im Schritt in der Einheit Nummer 2 und die oberen verdrillten Teile auf der Einheit Nummer 2 platziert. **Abbildung 19**. Schließlich werden die geeigneten Teile Nr. 5 in die Schalenbefestigungslaschen und andere Teile auf der rechten Seite der zweiten Einheit **Figur-20** platziert.

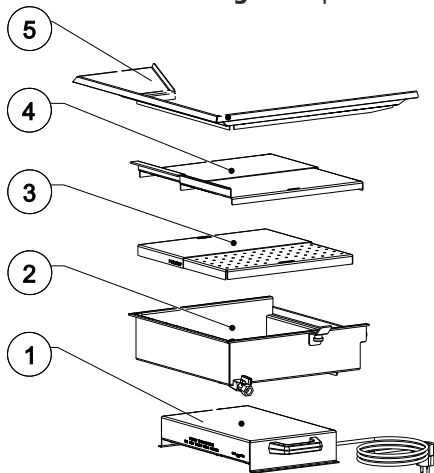


Abbildung-16

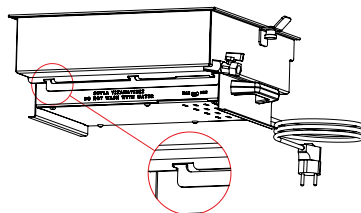


Abbildung-17

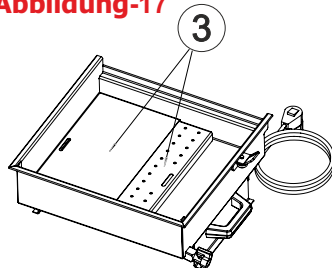


Abbildung-18

5. BETRIEB UND VERWENDUNG DES PRODUKTS
5.2 Tablett und Bainmarie Detail Montage

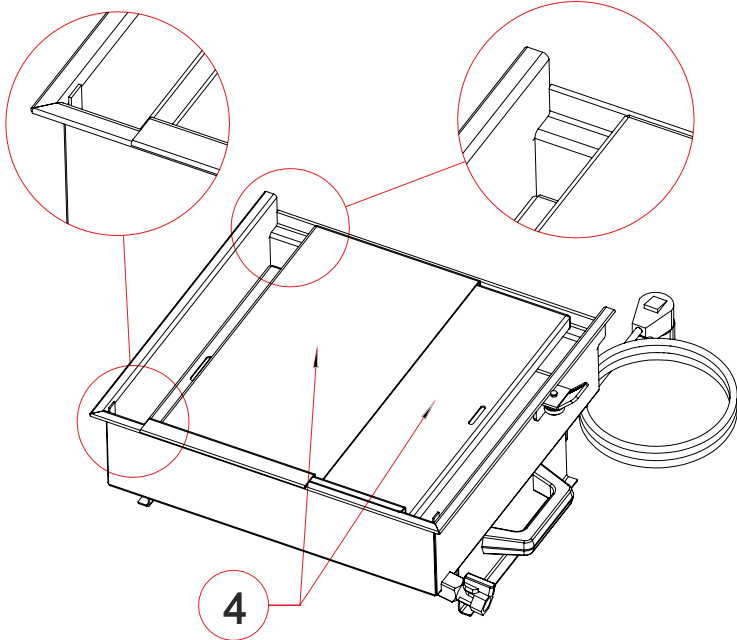


Abbildung-19

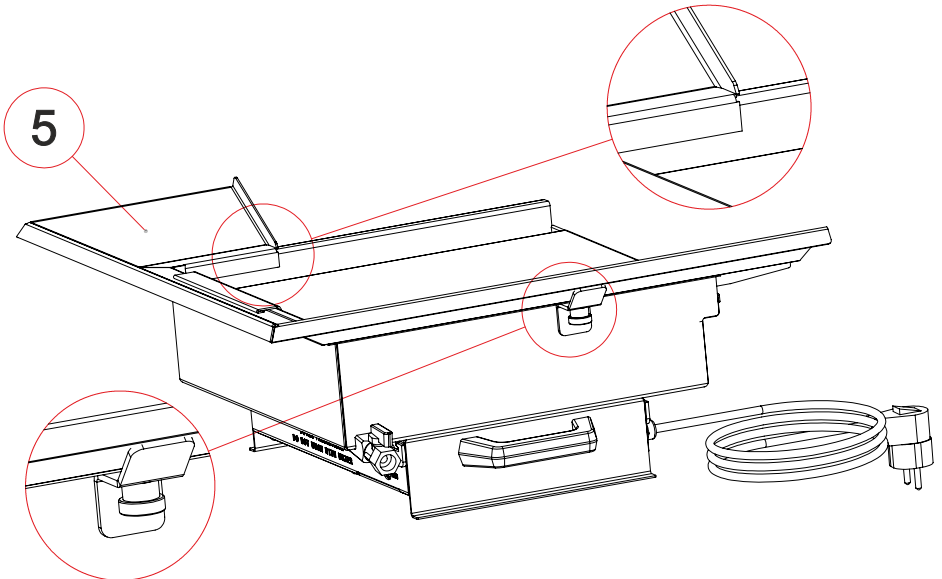


Abbildung-20

5. BETRIEB UND VERWENDUNG DES PRODUKTS

5.3 Fühlstabmontage und Messerschleifeinstellungen

Fühlstabanordnung; Figur-21 wird durch Ziehen des federbelasteten schwarzen Knopfes in Pfeilrichtung 1 fixiert, der Fühlstab Nr. 2 wird zuerst in Pfeilrichtung nach links gezogen und dann der Fühlstab durch Ziehen in Richtung unten entfernt. Wenn die Montage des Fühlstabs abgeschlossen ist, wird der Federknopf # 1 gezogen und der Stift wieder in die Position gebracht. Dann wird die rechte Seite des Fühlstabs in den Stift gegenüber dem Knopf Nummer 1 eingeführt und der linke Teil angehoben, wenn sich das Loch auf Höhe des Stiftes befindet.

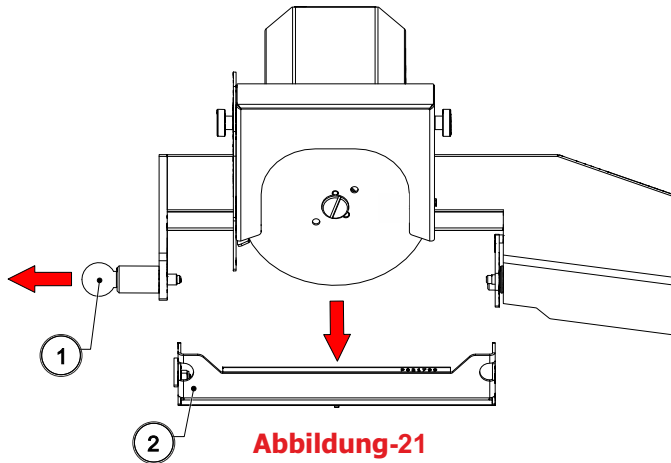


Abbildung-21

Messerschleifen; Während des Vorgangs wird die Schärffdatei Nummer 2 in **Figur-22** berührt, um den Endteil der Klinge Nummer 1 zu berühren, so dass die Vorderseite der Klinge geschliffen wird. In **Abbildung 23** wird diesmal die Schleifnummer 2 mit der Rückseite der Schaufel in Kontakt gebracht. Bei der Durchführung dieser Arbeiten ist darauf zu achten, dass die Datei nicht zu stark belastet wird.

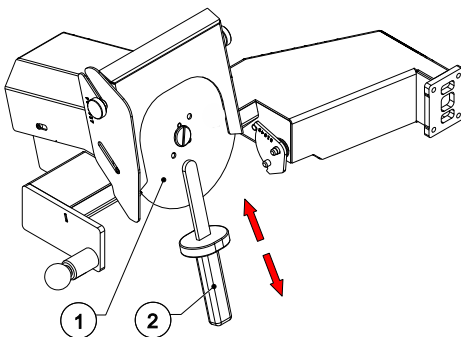


Abbildung-22

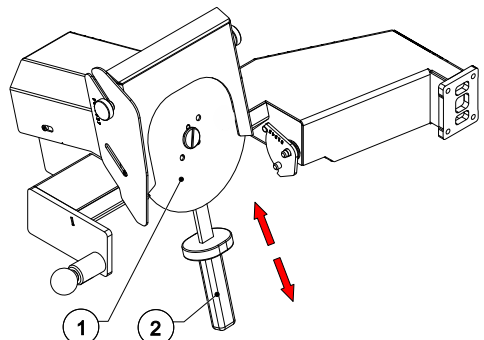


Abbildung-23

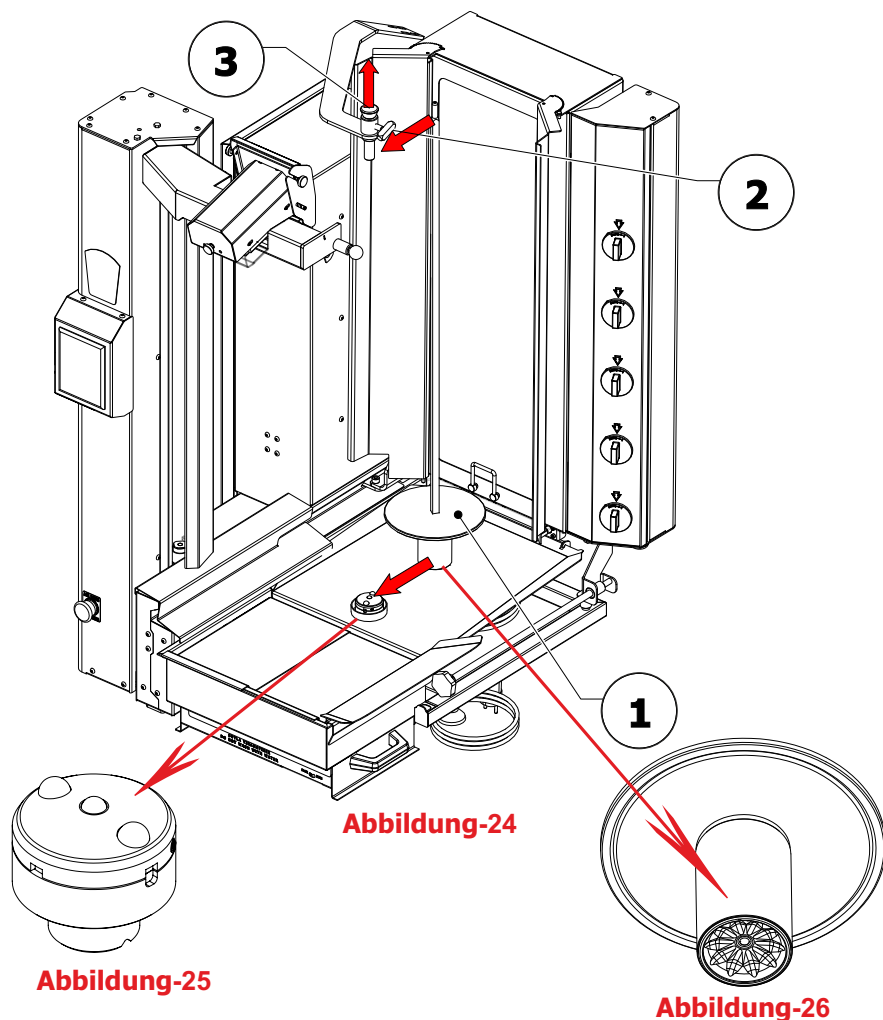


Schützen Sie Ihre Hand! Handschleifgerät Beim Schärfen mit der Feile ist das Messer in betriebsbereitem Zustand, also bringen Sie Ihre Hand näher an das Messer heran!

5. BETRIEB UND VERWENDUNG DES PRODUKTS

5.4 Montage des Spießes

Zusammenbau der Spießgruppe; Um die Spießgruppe Nr. 1 zusammenzubauen, muss zuerst die Schraube 2 gelöst werden. **(Abbildung 24)** Stellen Sie dann sicher, dass der untere Spießlagerteil der Spießgruppe # 1 so auf der Nabe platziert ist, dass er in die Schlitze passt. Sobald das Nabenlager vollständig eingesetzt ist, schieben Sie es auf die Oberseite des Spießes, damit es in Teil 3 eingreifen kann. Nach der Ausrichtung heben Sie das Teil 3 etwas an, so dass es über den Spieß passt. Dann lassen Sie das Nest auf der Spitze des Spießes sitzen. Ziehen Sie dann Schraube 2 an, um das obere Lager des Spießes zu sichern. In **Abbildung 25** und **Abbildung 26** sind die Details des Spießes und der Kernkugel dargestellt. Sie sollten darauf achten, dass die Schlitze im unteren Teil des Spießes in **Abbildung 25** vollständig in die Kugeln auf der Nabe passen.



5.BETRIEB UND VERWENDUNG DES PRODUKTS

5.5 Ölschildbaugruppen

Tauchölschild; Das Teil 1 wird wie in **Abbildung 27** gezeigt in Pfeilrichtung platziert und montiert.

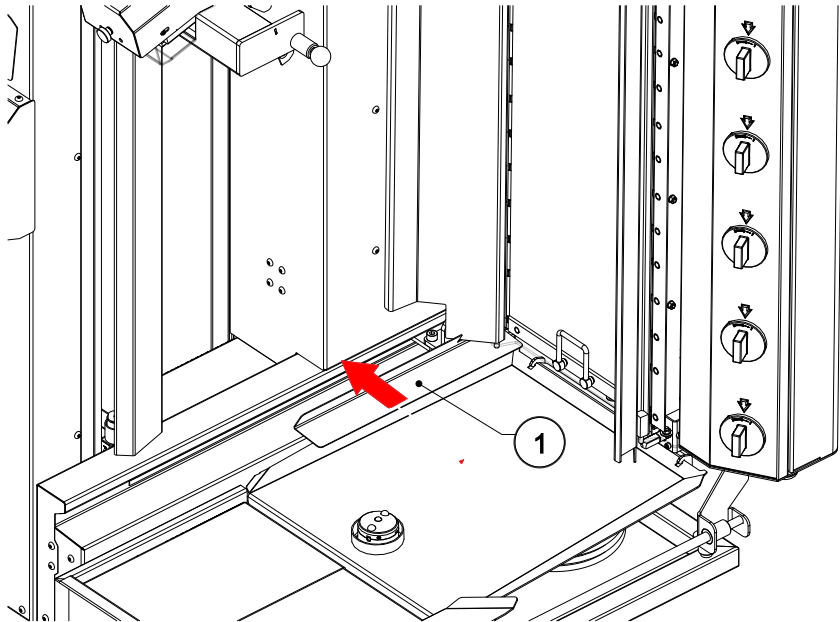


Abbildung-27

Öl- und Fleischschild; Teil 2 ist in Pfeilrichtung angeordnet, wie in **Abbildung 28** dargestellt.

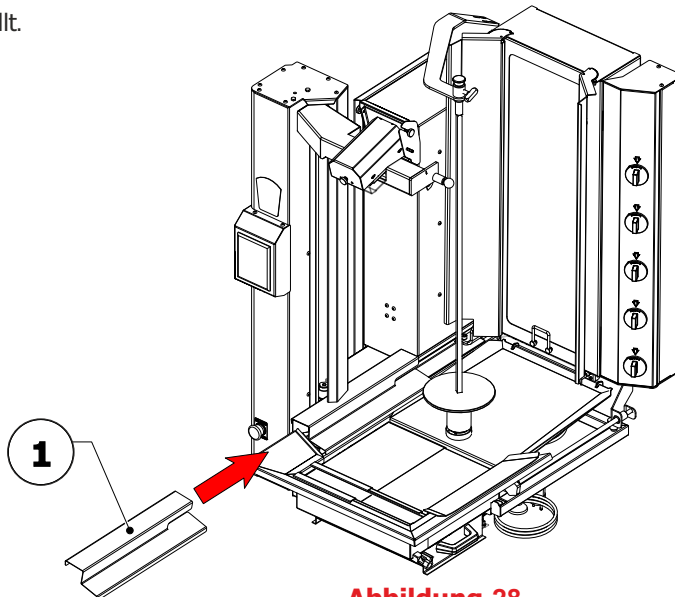
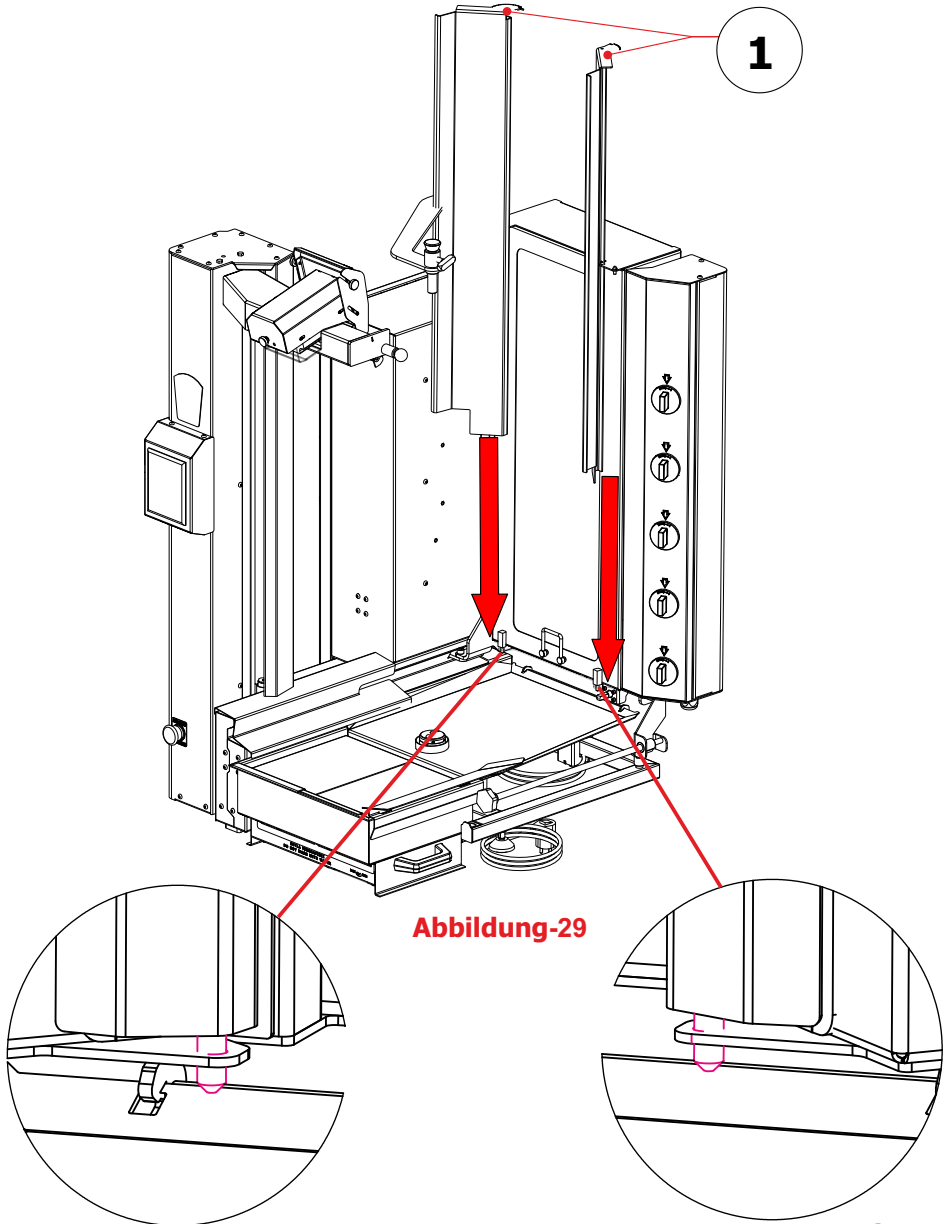


Abbildung-28

5. BETRIEB UND VERWENDUNG DES PRODUKTS

5.6 Kocherflügelbaugruppen und Neigungsverstellung

Doner Cooking Part Wing Assembly; Die Flügel sind in **Figur-29** dargestellt und werden in den Schlitten in Pfeilrichtung platziert. Beim Einsetzen werden die unteren und dann die oberen Löcher in das Gehäuse eingesetzt. Bei der Montage ist darauf zu achten, dass die Richtung der Flügel und Formen nicht verzerrt wird.



5. BETRIEB UND VERWENDUNG DES PRODUKTS

5.7 Spiegelhalterung und Spießdrehung Manueller Modus Empfangseinstellung

Neigungsverstellung des Kochers; Der Winkel des Kochfeldes wird eingestellt, indem der in **Abbildung 30** gezeigte Griff 1 in Pfeilrichtung gedreht wird. Durch Drehen gegen den Uhrzeigersinn macht die Oberseite des Kochers eine Winkelbewegung nach hinten.

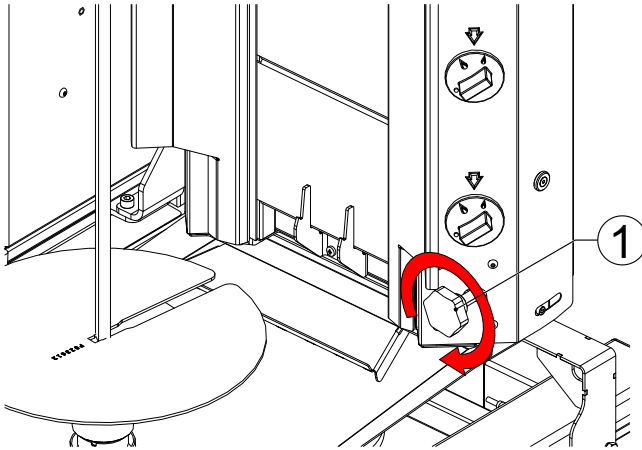


Abbildung-30

Spiegelbaugruppe;

Die in **Figur-31** gezeigte Spiegel-Ausrüstung 1 ist in Pfeilrichtung auf dem Teil 2 und in quadratischer Form des Spießes 3 angeordnet.

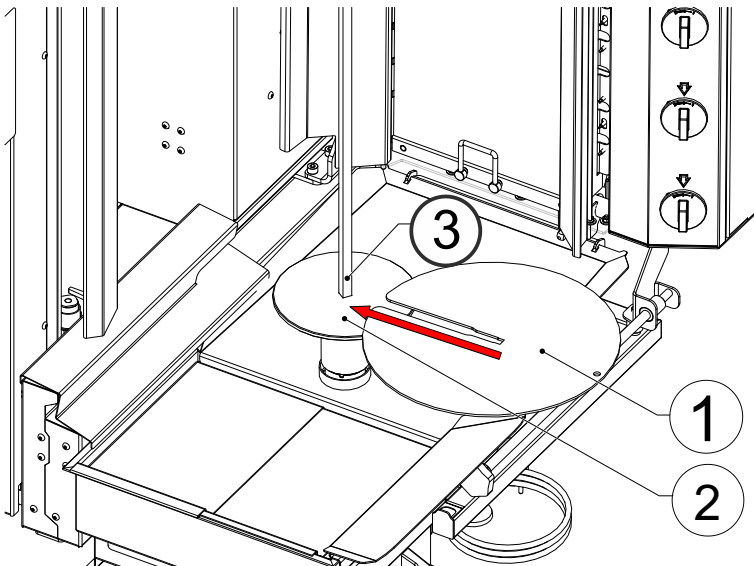
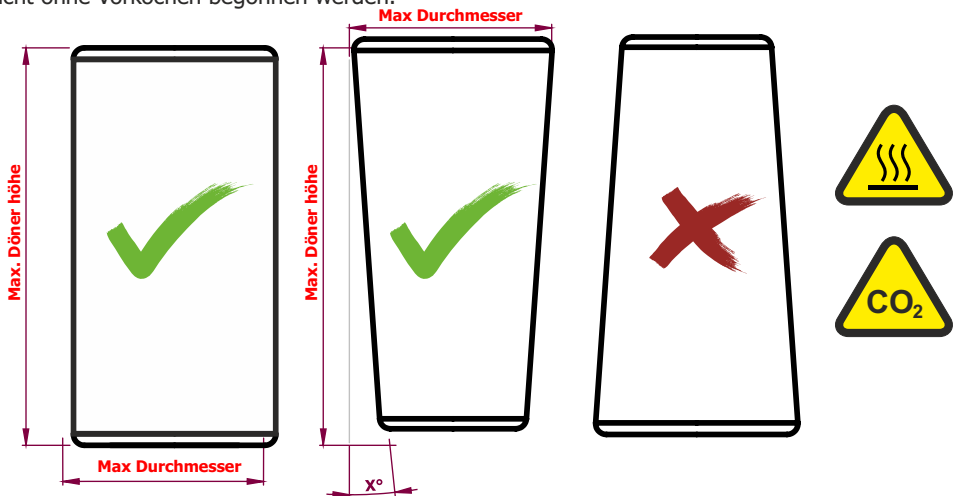


Abbildung-31

5. BETRIEB UND VERWENDUNG DES PRODUKTS

5.8 Vorbereitung auf die Inbetriebnahme

Die mechanische Montage Ihres Dönerroboters wurde in früheren Phasen abgeschlossen. Der nächste Schritt ist die Durchführung der notwendigen Installationsarbeiten und die Beendigung des Gerätes. Die Abluft unter idealen Bedingungen in der Umgebung, in der Ihre Maschine arbeitet, darf nicht daran gehindert werden, sauerstofffrei in den Raum zu gelangen, die erforderliche elektrische Installation und wenn Ihr Gerät ein Gasmodell NG-LPG Gasinstallation und Armaturen ist, sollte bereit sein. An dieser Stelle müssen die folgenden Warnungen sorgfältig gelesen und verstanden werden und die notwendigen Vorsichtsmaßnahmen von Ihnen getroffen werden. Der erforderliche Installationsabschluss im idealen Abstand und Abstand zum Einsatzort Ihrer Maschine sollte wie folgt aussehen. Verlangen Sie keinen technischen Service und keine Installation, bevor diese Installationen fertig sind. Falls Ihr Dönerroboter je nach Zustand des Landes, in dem Ihr Dönerroboter arbeitet, sehr wellig ist, verwenden Sie für Ihr Gerät die USV mit unterbrechungsfreier Stromversorgung (USV). Die für die Auswahl der USV erforderlichen Informationen sind in den elektrischen Abschnitten des Handbuchs aufgeführt. Die erforderliche Form, Größe und andere Spezifikationen je nach Art und Art des Fleisches, das Sie in Ihrem Dönerroboter schneiden möchten, sind unten aufgeführt. Befestigen Sie kein Produkt an diesem Gerät, außer diesen Messungen und Informationen. Wenn der Döner gefroren ist, sollte der Schnitt nicht ohne Vorkochen begonnen werden.



Nummer	Robotermodell	Max Döner \varnothing Durchmesser	Doner Kurvenwinkel X°	Maximale Fleischhöhe (cm)	Durchschnittliches Fleisch kg (+/-% 5)
1	ADR-C1-4G	$\varnothing 44$	3	62	95
2	ADR-C1-5G	$\varnothing 44$	3	80	121
3	ADR-C1-4E	$\varnothing 44$	3	62	95
4	ADR-C1-5E	$\varnothing 44$	3	80	121

* **Fleischdichte:** Die Dichte ist der Wert der Haupteingabe.

* Die obige Tabelle errechnet sich aus dem Hackfleisch und dem Dichtewert von 1.008 g / cm^3 .

6. BEDIENUNG UND VERWENDUNG DER TASTATUR

6.1 Definitionen

ENGER SCHNEIDPROGRAMM-BILDSCHIRM VERWENDUNG

DEFINITIONEN;

- BEAM:** Der Strahl wird für jede der nacheinander geschnittenen Oberflächen verwendet.
- STARTBEAM:** Der erste Strahl, der vom Messer kontaktiert wird, wenn der erste Schnittbefehl erteilt wird oder wenn der Schnittbefehl nach dem Zurück- setzen erteilt wird, wird als Startstrahl bezeichnet.
- KONTINUIERLICHER SCHNITT:** Der Wender schneidet die Balken in der nächsten Runde weiter, nachdem eine Runde beendet ist. Solange sie nicht deaktiviert ist, wird sie bis zum Ende des Drehs fortgesetzt.
- **STARTPOSITION:** Die Position, die in horizontaler Richtung am weitesten vom Dönerdurchmesser des Schneidwerks entfernt ist, und die höchste Position des Schneidarms wird als Start- position bezeichnet.



Bildschirm-1



Tastatur

Die START-Taste (**Bildschirm-1**) oder die Nummer.

1. Taste wird zum Starten des Dönerroboters (**KEYPAD**) verwendet. Sie dient dazu, den Dönerroboter in seine Ausgangsposition zu bringen, wenn die Nummer 1-Taste (**KEYPAD**) in einer beliebigen Position gedrückt wird. **RESET EVERYTHING**-Taste; Wird verwendet, um den Schneidstrahl und den Startbalken zurückzusetzen. (**Bildschirm-2**)

2.1 Durch einmaliges Drücken der Taste wird die Position des abgebrochenen Balkens durch zweimaliges Drücken zurückgesetzt.

3. SLICE-Taste wird verwendet, um den Dönerroboter an die Sektion zu senden. (**Bildschirm-2**)

3.1 2 Der Schlüssel wird verwendet, um den Dönerroboter zum Schnitt zu schicken.

(**KEYPAD**) Der kontinuierliche Schneidemodus wird aktiviert, indem Sie die Taste 2 während des Schneidens einmal drücken. (**TASTATUR**)

6. BEDIENUNG UND VERWENDUNG DER TASTATUR

6.2 Start- und Wartepositionen



Bildschirm-2



Tastatur



Bildschirm-3



Bildschirm-4

1. Mit der Taste **GO TO THE START POSITION** wird der Dönerroboter wieder in seine Ausgangsposition gebracht. **(Bildschirm-3)**
2. Die Taste **INSTANT COOKING MODE** versetzt den rotierenden Roboter in die Standby-Position für die Anzahl der gewählten Windungen, ohne auf den Abschluss der Schneidrunde zu warten. **(Bildschirm-3)**
 - 2.1. 1,2,3 Die TOUR-Tasten bestimmen, wie lange der Spin im Leerlauf bleibt. **(Bildschirm-4)**
3. Der **KOCHMODUS** nach der aktuellen TOUR-Taste versetzt den Dönerroboter in die Standby-Position für die Anzahl der Runden, die nach Abschluss der Schneidtour ausgewählt wurden.

6. BEDIENUNG UND VERWENDUNG DER TASTATUR

6.3 Einstellungen für Schärfunktionen

4. SHARPEN-Taste wird verwendet, um den Roboter in die Schärfposition zu senken. Die laufenden Schritte sind wie folgt **(Bildschirm- 2)**

4.1. Mit der Taste 3 wird der Roboter in die Schärfposition abgesenkt. **(KEYPAD)**

5. Die Taste **UNLOCK SHARPEN PROCESS (Bildschirm-5)** wird verwendet, um zum nächsten Menü zu wechseln, nachdem das Messgerät geschlossen gehalten wurde. Nachdem die Lehre 3 geschlossen gehalten wurde, öffnet ein erneutes Drücken der Taste die Schärf Sperre. **(TASTATUR)**

5.1. 1,2,3 Die TOUR-Tasten bestimmen, wie lange der Spin im Leerlauf bleibt. **(Bildschirm-4)**

6. Der **KOCHMODUS nach der aktuellen** TOUR-Taste versetzt den Dönerroboter in die Standby-Position für die Anzahl der nach Beendigung der Schneidtour ausgewählten Runden. **(Bildschirm-3)**

7. SHARPEN-Taste wird verwendet, um den Roboter in die Schärfposition zu senken. **(Bildschirm-2)**

7.1. Mit der Taste 3 wird der Roboter in die Schärfposition abgesenkt. Die Taste **UNLOCK SHARPEN PROCESS (Bildschirm-5)** wird verwendet, um zum nächsten Menü zu wechseln, nachdem das Messgerät geschlossen gehalten wurde. Nachdem die Lehre 3 geschlossen gehalten wurde, öffnet ein erneutes Drücken der Taste die Schärf Sperre. **(TASTATUR)**



Bildschirm-5



Bildschirm-6

8. Die Taste **UNLOCK SHARPEN PROCESS (Bildschirm-5)** wird verwendet, um zum nächsten Menü zu wechseln, nachdem der Fühlhebel geschlossen gehalten wurde. Nachdem der Fühlstab 3 geschlossen gehalten wurde, öffnet ein erneutes Drücken der Taste die Schärf Sperre. **(KEYPAD)**

9. Die Taste **START SHARPEN** startet die Drehbewegung des Messers, nachdem die Lehre losgelassen wurde. **(Bildschirm-7)**

9.1. Nach dem Loslassen des Fühlstabes 3 wird die Lehre erneut gedrückt, um die Messerdrehung zu starten. **(TASTATUR)**

6. BEDIENUNG UND VERWENDUNG DER TASTATUR

6.4 Koch- und Rotationseinstellungen



Bildschirm-7



Bildschirm-8

10.STOPP Die SHARPEN-Taste wird verwendet, um die Messerdrehung zu stoppen. Mit der Taste **GO TO THE START POSITION** wird der Roboter in seine Ausgangsposition gebracht.

(Bildschirm-8)

10.1 Wenn sich das Messer dreht, stoppt das Drücken der Taste 1 die Drehbewegung. Der Roboter fährt in die Ausgangsposition. (KEYPAD)

11. Die COOK-Taste (Bildschirm-2) dreht die Drehung im Uhrzeigersinn. 4 Drehen Sie den Schlüssel im Uhrzeigersinn zu dem am Roboter angebrachten Drehgerät, um die Drehung zu starten (KEYPAD).



Bildschirm-9



Bildschirm-10

6. BEDIENUNG UND VERWENDUNG DER TASTATUR

6.5 Drehzahl, Sprache und Einstellungen zurücksetzen

12. Der Schildkrötenknopf verlangsamt die Dönergeschwindigkeit des Drehers. **(Bildschirm-9)**

12.1 Taste **6** verlangsamt die Dönergeschwindigkeit des Wenders. **(KEYPAD)**

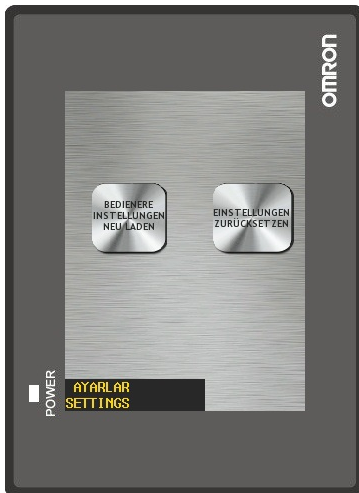
13. Der Kaninchenschlüssel beschleunigt die Drehgeschwindigkeit des Drehs. **(Bildschirm-9)**

13.1 Die **Taste 5** beschleunigt die Drehzahl des Drehschalters. **(SCHLÜSSELSCHMUCKMI)**

14. Die Taste **STOP COOKING** beendet die Drehbewegung des Doners. **(Bildschirm-9)**

15. Die Taste **MAX SPEED** ändert die Schnittgeschwindigkeit und die Testfrequenz, so dass sie die gesamte Rundensch-nittzeit so schnell wie möglich beendet. **(Bildschirm-10)**

16. Mit der Taste **LANGUAGE** wird die Sprache ausgewählt. **(Bildschirm-10)**



Bildschirm-11



Bildschirm-12

17. Die Taste **RESET SETTINGS** wird verwendet, um den Dönerroboter auf die gewählten Werkseinstellungen oder Bedieneinstellungen zurückzusetzen. **(Bildschirm-11)**

17.1. Die Taste **RELOAD OPERATOR SETTINGS** entfernt Änderungen, die während der Verwendung des Dönerroboters vorgenommen wurden. **(Bildschirm-11)**

17.2. Die Taste **RESET SETTINGS** setzt den Dönerroboter auf die Werkseinstellungen zurück. **(Bildschirm-12)**

6. BEDIENUNG UND VERWENDUNG DER TASTATUR

6.6 Erweiterte Einstellungen und Drehlehre & Neigungswinkel



Bildschirm-13



Bildschirm-14

18. Durch Drücken der Taste **ADVANCED SETTINGS** wird das obige Menü geöffnet. (Bildschirm-10)

19. Die Rasiertaste dient zum Glätten der Oberfläche des frisch gewickelten Doners (Bildschirm-13).

19.1. Mit der Pfeiltaste wird die Dicke der zu rasierenden Fläche eingestellt. (Bildschirm-14)

19.2. Verwenden Sie die Tasten **OFF** oder **CANCEL**, um die Funktion zu aktivieren / zu deaktivieren. (Bildschirm-14)

20. Mit der Taste **SLOPE FOLLOWING** können Sie die Schneidfähigkeit der Durchmesserdifferenz auf der Döneroberfläche bis maximal 6° einstellen. Der Grad kann mit den im Menü angezeigten Tasten für die rechte und linke Einstellung eingestellt werden. (Bildschirm-15)

21. Mit der Taste **SUMMARY** können alle Einstellungen auf einem einzigen Bildschirm angezeigt werden (Bildschirm-13).

22. Die Anzeige **DIAMETER OF DONER** zeigt den Durchmesser des Doners am Roboter an (Bildschirm-13).



Bildschirm-15



Bildschirm-16

6. BEDIENUNG UND VERWENDUNG DER TASTATUR

6.7 Geschwindigkeitseinstellungen und Testfrequenzen des Klingenschneidarms

23. Mit der Taste **KNIFE SPEED** wird die Drehzahl der Klinge entsprechend der Schnittgeschwindigkeit eingestellt. Sie können die Geschwindigkeit mit den Pfeiltasten nach links und rechts im Menü einstellen. **(Bildschirm-16)**



Bildschirm-17



Bildschirm-18

24. **SLICE SPEED** tuşu ile kesici kolun aşağı iniş hızı hızı değiştirilir. **(Bildschirm-17)**

25. Die Taste **TEST CYCLE** bestimmt die Abtastfrequenz der Drehfläche. Die Prüffrequenz bestimmt auch die Aufstiegs- geschwindigkeit des Schneidarms. **(Bildschirm-18)** (Je höher die Testfrequenz, desto höher die Aufwärtsgeschwindigkeit des Schneidarms) Wichtiger Hinweis: Die Testfrequenz sollte nicht erhöht werden, wenn die Döneroberfläche nicht an allen Stellen gleich ist.



Bildschirm-19



Bildschirm-20

6. BEDIENUNG UND VERWENDUNG DER TASTATUR

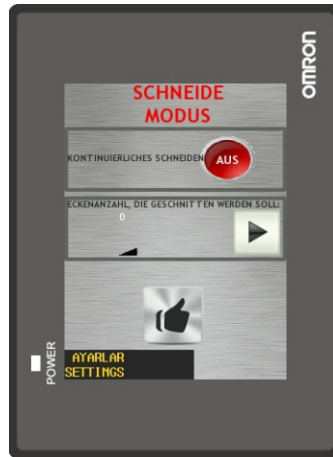
6.8 Einstellungen für Schneiden, Strahlen und Druckdicke

26. Die Taste **SLICE MODE** bestimmt die Intervalle des Schnittes. Wenn der kontinuierliche Schneidemodus aktiviert ist, schneidet er vom Beginn des Schneidens bis zum Ende des Doners. **EDGE COUNT TO BE** Schneidet die Anzahl der im **SLICED-Modus** eingestellten Strahlen und wartet dann in der Ausgangsposition. **(Bildschirm-19)**

27. Die Taste **EDGE WIDTH** bestimmt die Strahlbreite auf der Schnittfläche. Wichtiger Hinweis: Wenn die Strahlbreite geändert wird, müssen Druckwert und Dickeneinstellung proportional geändert werden. **(Bildschirm-10)**

28. Mit der Taste **FORCE VALUE** wird der Druckwert eingestellt, den die Schneidarmeinheit mit dem Fühlhebel an den Döner annähert.

(Bildschirm-20)



Bildschirm-19



Bildschirm-10



Bildschirm-20

7. ELEKTRISCHE INFORMATIONEN

7.1 Netzwerkverbindungen

BEGRIFFE, SYMBOLE UND ABKÜRZUNGEN: Elektronenfluss in einem Leiter.

BUAT: Eine Box, die zum Verbinden oder Unterteilen des Stroms in einen oder mehrere Zweige in Elektroinstallationen verwendet wird.

UMWELTSCHUTZ: Verwendung von Materialien oder Verfahren, die die Umwelt nicht belasten, oder die ordnungsgemäße Entsorgung von schädlichen Abfällen.

SPANNUNG: Potentialdifferenz zwischen zwei Leitern.

LEITER: Materialien, die elektrischen Strom leiten.

LEITFADEN: Stahlloder Kunststoffdraht, der verwendet wird, um Leiter durch Rohre zu führen.

KLEMENS: Ein Werkzeug zum Befestigen von Leitern untereinander.

CODIERUNG: Farben für Leiter in elektrischen Innenräumen (für Schutzleiter: grüngelb, für Mittel- und Neutralleiter: hellblau, für Phasenleiter: unterschiedliche Farben für jede Phase gemäß den geltenden Kabelstandards).

FORCE CURRENT: Ein Strom, der unter normalen Umständen für Menschen und Eigentum gefährlich ist.

BEFESTIGUNGSMATERIALIEN: Schalter, Steckdose, Anschlussdosenabdeckung, Lampe usw. Materialien.

MESS- UND VERTEILERSCHRÄNKE: Bedienfeld zum Messen, Verteilen, Schützen und Steuern von elektrischer Energie innerhalb und außerhalb des Gebäudes.

RISIKO: Eine Kombination aus der Wahrscheinlichkeit des Auftretens eines gefährlichen Ereignisses und seinen Folgen.

GEFAHR: Möglicherweise vorhandene oder von außerhalb des Arbeitsplatzes kommende Schäden oder Schäden, die den Mitarbeiter oder den Arbeitsplatz betreffen können.

INSTALLATION: Verschiedene Schalter, Leiter, Steckdosen, Sicherungen und Infrastruktur-Elektrikmaterialien entsprechend den Eigenschaften der Empfänger (Drehroboter, Herde, Grills, Öfen usw.), die an Orten und Anlagen eingesetzt werden, an denen elektrische Energie (z.B. Arbeitsplatz, Haus, Werkstatt und Fabrik) je nach Einsatzort bereitgestellt wird. Klemmkästen, Klemmleisten, Rohre usw.).

MONTAGEZUBEHÖR: Elektrisch betriebene Geräte und Materialien, die diese Geräte steuern

INSTALLATIONSPROJEKT: Entwurf einschließlich Zeichnungen und Berechnungen bestimmter Normen und Maßstäbe gemäß dem Architektur- und Betriebszenarienprojekt der zu installierenden Elektroinstallation,

ER-DUNG: Inaktive Teile und Nullleiter in den Elektroinstallationen und die angeschlossenen Teile werden mittels einer Elektrode mit der Erde verbunden. Zusammenführen

GERINGSTROM: Bezieht sich auf ungefährlichen Strom für Menschen und Gegenstände unter normalen Umständen.



Unsachgemäße Installation, Einstellung und unbefugte Änderungen oder Modifikationen am Gerät können zum Tod führen. Lesen Sie die Installations-, Bedienungs- und Wartungsanleitung sorgfältig durch, bevor Sie dieses Gerät installieren oder warten.



7. ELEKTRISCHE INFORMATIONEN
7.1 Netzwerkverbindungen

SYMBOL	BEDEUTUNG
	Starker Stromzuführungsleiter
	Masse Motor Lampe
	Lampe
	Motor
	Boden
	Buchsenanschluss Ventilator
	Versicherung
	Wohin das Kabel führt Erdungsleitung
	Wohin das Kabel geht
	Normalerweise geschlossene Taste
	Normalerweise geöffneter Knopf
	Ventilator
	Resistance
	Normalöffnungsschalter Schrittmotor
	Pako-Schalter
	Timer
	Thermostat
	Not-Aus-Taste
	Geräte-Ersatzpotentialanschluss EL

7. ELEKTRISCHE INFORMATIONEN

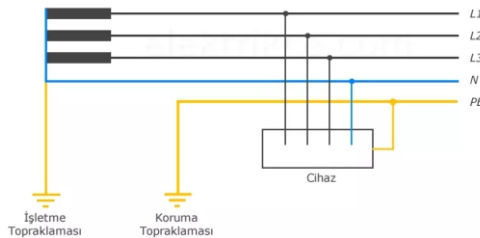
7.2 Netzwerkverbindung



Lebensgefahr durch lebende Komponenten! - Die Maschine und alle Zusatzgeräte müssen von der zuständigen Behörde oder von einer autorisierten Stromversorgung autorisierten Elektroinstallation nach den örtlichen Vorschriften und Vorschriften angeschlossen werden. Trennen Sie die Stromversorgung während der Montage, Wartung, Reparatur und Reinigung Ihrer Maschine vom Stromnetz. Auf Spannung prüfen.



-Werden der Fehlerstromschutzschalter und die gemäß den Anweisungen installierte Fehlerstromschutzeinrichtung an die Maschine angeschlossen, ist die elektrische Sicherheit dieser Maschine gewährleistet. Es ist äußerst wichtig, dass die Hausinstallation von einem Fachmann überprüft wird, wenn grundlegende Sicherheitsanforderungen geprüft und vermutet werden. Der Hersteller kann nicht für Schäden (z.B. Stromschlag) haftbar gemacht werden, die durch unzureichende oder unterbrochene Erdungsleitungen verursacht werden.



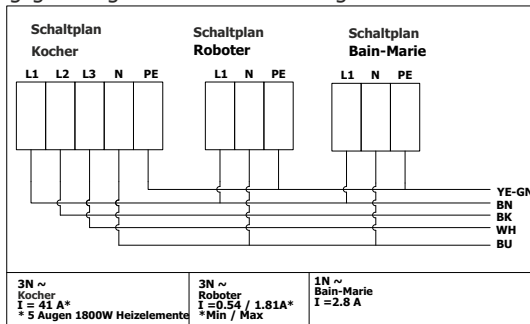
-Das Gerät darf nur mit den auf dem Typenschild angegebenen Spannungen und Frequenzen betrieben werden.

-Maschinen, die ohne Netzstecker geliefert werden, müssen dauerhaft angeschlossen sein.

-Der elektrische Anschluss muss durch einen separaten unabhängigen Sicherheitskreis mit Sicherungen oder Leistungsschaltern geschützt werden. Die Sicherungen werden entsprechend dem Gesamtanschlusswert der Maschine bestimmt. Der Gesamtanschlusswert der Maschine ist auf dem Typenschild der Maschine angegeben.

-Schalten Sie die Stromversorgung mit dem Schalter am Sicherungskasten ab, bevor Sie an der Maschine arbeiten. Stellen Sie die elektrischen Anschlüsse gemäß den geltenden Vorschriften her.

- Zu Ihrer Sicherheit und zum störungsfreien Betrieb der Maschine müssen die Stromversorgungskabel an eine ordnungsgemäß geerdete Steckdose angeschlossen werden.

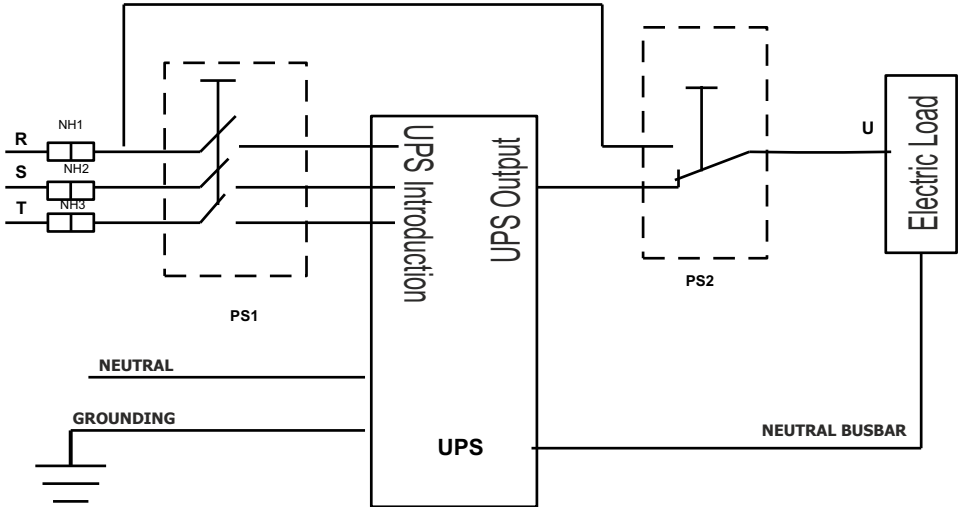


Installation, Wartung, Reparatur und Reinigung Ihrer Maschinenarbeiten, Trennen Sie die Stromversorgung vom Netz. Auf Spannung prüfen.



7. ELEKTRISCHE INFORMATIONEN
7.2 Stromanschluss USV - 3 Phase

3-PHASEN-EINGANG 1-PHASEN-AUSGANG UPS KABELDIAGRAMM



Ups Power (kVA)	Eingangskabel	Ausgangskabel	Erdungskabel	NH1	PS1 (0-1)	PS2 (0-1-2)
				NH2	Positionierter Pako-Schalter	Positionierter Pako-Schalter
				NH3		
6	3x4~6mm ²	2x4~6mm ²	1x4mm ²	40A	3x32A	1x40A
10	3x4~6mm ²	2x4~6mm ²	1x4mm ²	40A	3x32A	1x40A
15	3x6~10mm ²	2x6~10mm ²	1x6mm ²	50A	3x40A	1x50A
20	3x10~16mm ²	2x10~16mm ²	1x6mm ²	63A	3x50A	1x63A
30	3x16~25mm ²	2x16~25mm ²	1x16mm ²	80A	3x63A	1x80A
40	3x16~25mm ²	2x16~25mm ²	1x25mm ²	100A	3x80A	1x125A

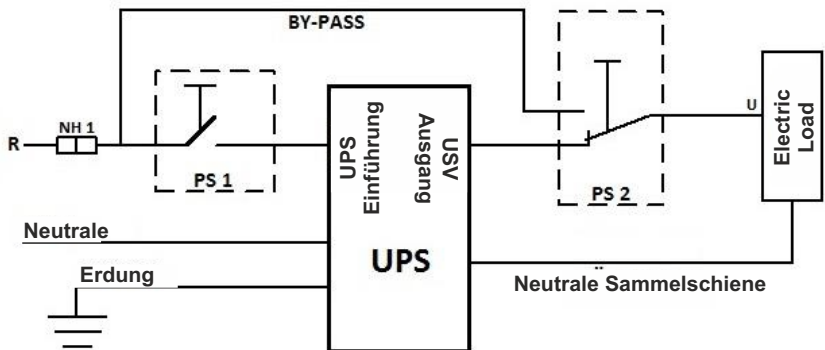
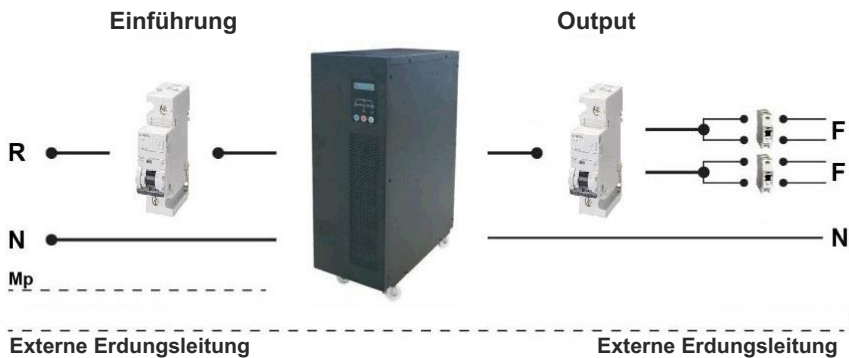


Achtung!!!!!!
 Die in der obigen Tabelle angegebenen Werte sind die Durchschnittswerte der USV-Hersteller. Wenn Ihre Klemnarbeit eine kritische Länge hat, muss die Ausrüstung ausgewählt und von einem Experten überprüft werden.



1 PHASENEINGANG 1 PHASENAUSGANG UPS KABELDIAGRAMM

USV-Kabelverteilungsdiagramm



Ups Power (kVA)	Eingangskabel	Ausgangskabel	Erdungskabel	V1 - V2 Schalter	SG1 (0-1) Positionierter Pako-Schalter	SG2 (1-0-2) Positionierter Pako-Schalter
2 kVA	2X6~10mm ²	2X6 mm ²	1X6 mm ²	16A	1X16A	-
6 kVA	2X6~10mm ²	2X6 mm ²	1X6 mm ²	40A	1X40A	1X40A
10 kVA	2X16~25mm ²	2X16 mm ²	1X10 mm ²	63A	1X80A	1X80A
15 kVA	2X16~25mm ²	3X16 mm ²	1X10 mm ²	63A	1X80A	1X80A



Achtung!!!!!!
Die in der obigen Tabelle angegebenen Werte sind die Durchschnittswerte der USV-Hersteller. Wenn Ihre Klempnerarbeit eine kritische Länge hat, muss die Ausrüstung ausgewählt und von einem Experten überprüft werden.



7. ELEKTRISCHE INFORMATIONEN

7.4 Not-Aus-Taste

Die Sicherung der Stromleitung zum Gerät muss vor der Inbetriebnahme des Gerätes geöffnet werden. Anschließend wird der Roboter durch Drücken der Starttaste auf dem Leistungssteuerepult mit Strom versorgt. Wenn die Starttaste nicht gedrückt wird, kann die Not-Aus-Taste gedrückt bleiben. In diesem Fall sollte die Notruftaste Nummer eins in **Abbildung 32** durch Drehen im Uhrzeiger-sinn ausgeschaltet werden.

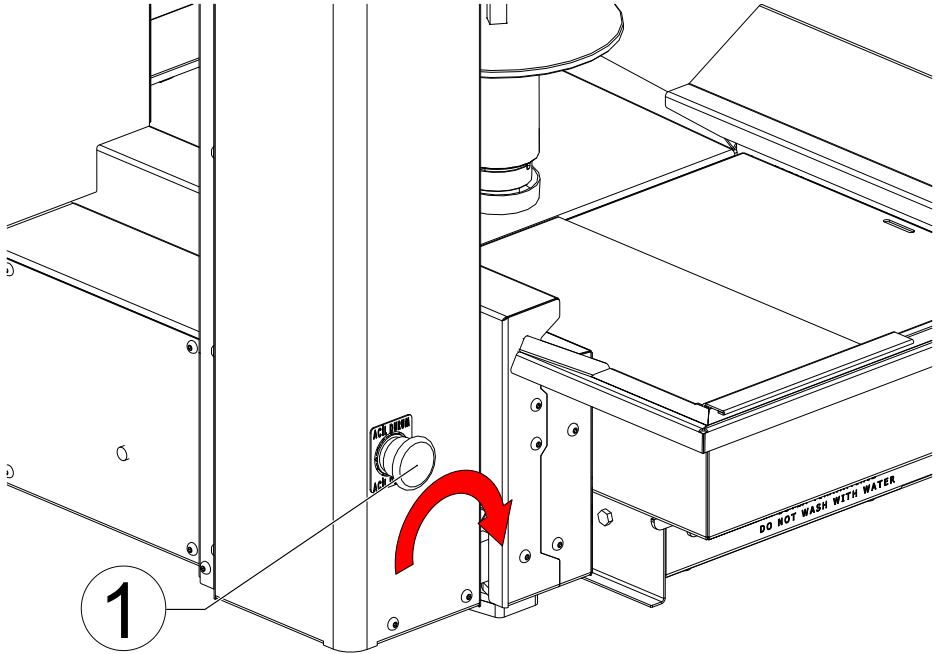


Abbildung-32



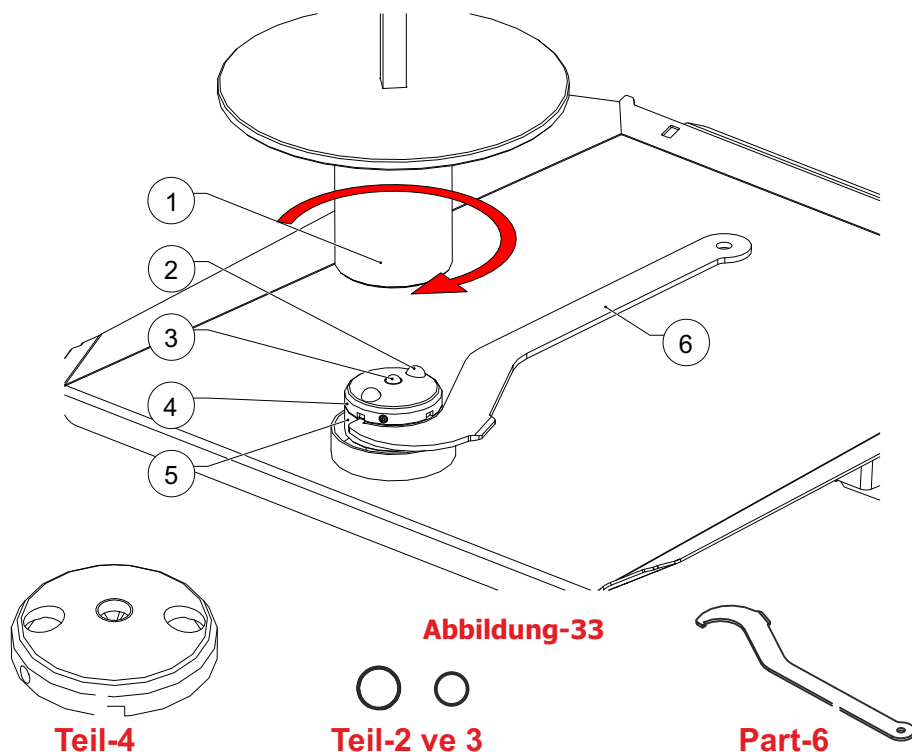
Achtung!!!!!!
Der Not-Aus-Schalter muss für Notfälle verwendet werden.
Es ist nicht die Ein-/Aus-Taste des Roboters. Nicht ständig
und unnötig verwenden!



7. ELEKTRISCHE INFORMATIONEN

7.5 Einsatz des Roboters bei Stromausfall

Manuelle Drehung; Der in **Abbildung-33** gezeigte Dönerspieß Nummer eins muss auf manuellen Drehmodus mit möglichem Stromausfall umgeschaltet werden, während sich der Rotator am Spieß dreht. Um in den manuellen Drehmodus wechseln zu können, werden zunächst die doppelseitigen Stellschrauben der oberen Deckelteile Nummer 4 entfernt, dann bewegt die Zahl 5 rotierende Welle die unteren Lagerkugeln mit der Schraubenschlüsselzahl 6 um neunzig Grad nach unten. In dieser Position ist eine manuelle Drehung möglich. Die mittlere Kugel Nummer drei wird von der Mitte der Dönerflasche Nummer eins aus kontaktiert, um sie manuell zu drehen. Bei motorgetriebenem Drehmodus wird mit dem Schalter für den sechsten Monat eine Drehung um 90 ° durchgeführt. Die Seitenkugeln 2 werden nach oben bewegt, um sie mit den Schlitzen unter der rotierenden Trommel in Kontakt zu bringen. Nach diesem Vorgang wird der Spieß manuell von Hand gedreht, so dass die Seitenkugeln mit der Nummer zwei in die Schlitze in der Flasche passen.



WARNUNG!!!!!!

Bei Stromausfall muss die Einstellung an der Spießnabe am Drehspießmotor zurückgesetzt werden. Andernfalls startet Ihr Roboter, aber die rotierende Spindel funktioniert nicht.

7. ELEKTRISCHE INFORMATIONEN

7.6 Einsatz des manuellen Roboters bei einem elektrischen und elektronischen Ausfall

Bei Ausfall oder Ausfall Ihres elektronischen Roboters (**Schneidwerk, Antriebe und Motoren**) können Sie wie bei einem herkömmlichen unteren motorisierten Drehofen in die Betriebsart (**manuell**) Ihres Roboters wechseln. Die Vorgehensweise dazu wird im Folgenden beschrieben.

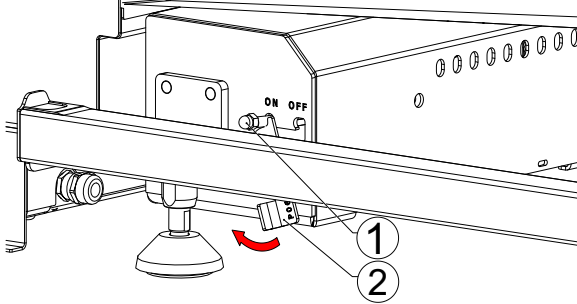


Abbildung-34

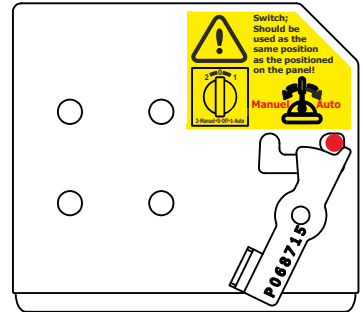


Abbildung-35

Wenn sich der Schalter Nummer eins auf der Spießdrehvorrichtung Ihres **Abbildung-34** Drehroboters in der Auto-Position in der richtigen Richtung wie in **Abbildung-35** befindet, ist die Verwendung des standardmäßigen automatischen Roboters aktiv. Im Falle eines Ausfalls oder Fehlers einer der elektronischen Komponenten des Roboters kann der Schalter Nummer eins in **Abbildung 34** verwendet werden, indem der Schalter in die Position Manuell geschaltet wird. Für den manuellen oder automatischen Betrieb müssen sich die Taste am Schaltschrank und der Schalthebel am Drehtisch in der gleichen Position befinden! Während in **Abbildung-34** die Schlüsselposition Nummer eins geändert wird, wird das Sicherungsblechteil Nummer zwei (**Abbildung-34**) in die gleiche Position gebracht und verhindert, dass sich der Schlüssel Nummer 1 bewegt. Wenn Sie Ihren Roboter wieder im Automatikmodus verwenden möchten, wird der Prozess umgekehrt.

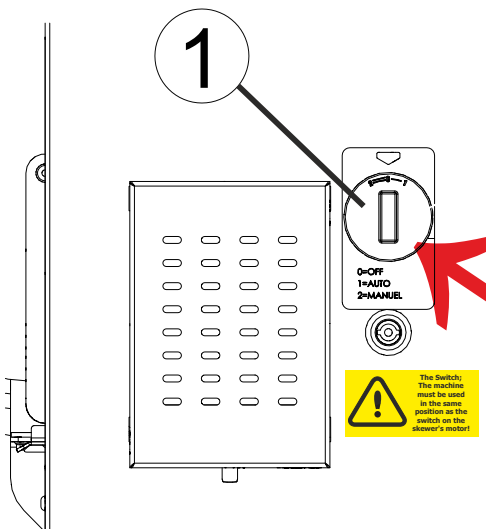


Abbildung-36

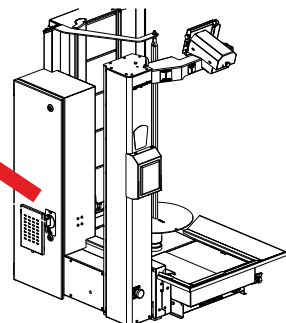


Abbildung-37

8. WARTUNGS- UND REINIGUNGSPROBLEME

8.1 Tägliche Reinigung des Roboters

Schalten Sie alle elektrischen Komponenten und Gasanschlüsse aus, bevor Sie das Gerät reinigen. Die meisten der beweglichen Teile des Gerätes am Körper können entfernt und gewaschen werden. (Außer Heiztablett) Es ist darauf zu achten, dass sich diese Teile während und nach dem Waschvorgang nicht verformen. Das Schneidmesser muss ebenfalls entfernt und auf die gleiche Weise gewaschen werden. Der Schneidkopf sollte mit einem hygienisch



WARNUNG!!!!!!!
Waschen Sie Ihren Dönerroboter nicht mit Wasser, das nicht die angegebenen Teile und Zubehörteile enthält. Wenn Sie dies tun, wird es die elektronischen Komponenten Ihres Roboters beschädigen.



einwandfreien, feuchten Tuch abgewischt werden. Alle anderen kontaminierten Bereiche des Gerätes sind durch Abwischen mit einem feuchten, warmen Tuch zu reinigen. Das Bett des Oberflächenverfollers (Messgerät) sollte von vorne und hinten gereinigt werden, damit keine Teile täglich zurückbleiben können. Da das Messgerät selbst und der Schlitz, in dem es installiert ist, nicht täglich gereinigt werden, weil zum Zeitpunkt des Schneidens zu viel Öl und kleine Fleischstücke kommen, führt dies dazu, dass das Messgerät nicht richtig funktioniert. Entfernen Sie die Abdeckungen auf der Rückseite des Kochfeldes, indem Sie sie zuerst nach



WARNUNG!!!!!!!
Schützen Sie Ihre Hand vor dem Schneiden von Teilen an Ihrem Dönerroboter! Zur Klingereinigung Handschuhe verwenden! Andernfalls kann es zu Schäden und Problemen in Form von Verletzungen kommen.



oben und dann zu sich ziehen und auf diese Weise reinigen. Wischen Sie das Gerät vor dem Abkühlen mit einem Tuch ab, das in warmes und seifiges Wasser getaucht ist. Es ist darauf zu achten, dass Strahlmittel vor chemischen Reinigungsmitteln geschützt werden. Wenn Chemikalien zur Reinigung der Strahlmittel verwendet werden, füllen sich die Poren der Strahlmittel nach einiger Zeit und reduzieren den Verbrennungswirkungsgrad. Verwenden Sie keine Reinigungsmittel oder Werkzeuge, die die Oberfläche des Gerätes verkratzen könnten. Verwenden Sie bei Bedarf chemische Reinigungsmittel. Reinigen Sie das Gerät niemals mit Druckwasser oder Dampfdruck. Reinigen Sie das Gerät niemals mit Wasser aus den Lüftungsöffnungen. Beim Entfernen und Reinigen des Spießkerns darf kein Wasser und keine



WARNUNG!!!!!!!
Das Öl an den Koch- und Tablettklingen muss am Roboter sorgfältig gereinigt werden. Andernfalls kann es zu Problemen wie Ölflammen kommen.



Chemikalien in den Motor eindringen. In bestimmten Bereichen des Gerätes kommt es bei täglichem Gebrauch zu Ölsammlungen. Diese Abschnitte sollten regelmäßig gereinigt werden. Wenn sie nicht gereinigt wird, kann sie Feuer fangen und einen Brand verursachen. Zeigen Sie daher die notwendige Bedeutung für die tägliche Reinigung.



WARNUNG!!!!!!!
Nachdem Sie Ihren Dönerroboter ausgeschaltet haben, lassen Sie ihn abkühlen, um ihn zu reinigen! Hochtemperatur-Oberflächen können Verbrennungen an Händen und Körper verursachen!



8. WARTUNGS- UND REINIGUNGSPROBLEME

8.1 Regelmäßige Wartung

Nummer	Pflegehäufigkeit	Sektionen und Care Utility	Prüfen	Komplett	Reinigen	Fett	Modus	Veränderung
1	Täglich	Tablett			0			
2	Täglich	Grillflügel	0		0		0	
3	Täglich	Spieß			0			
4	Täglich	Platten			0			
5	Täglich	Messer	0		0			
6	Täglich	Tracking-Gerät	0		0			
7	Täglich	Bain Marie Water	0	0				
8	Täglich	Säulen	0				0	
9	Täglich	Messerentferner Teil	0		0		0	
10	Täglich	Tracking-Gerätebasis	0		0			
11	Täglich	Hitzeschutz	0		0			
12	Täglich	Ölschutz	0		0			
13	Täglich	Spritzschutz	0		0		0	
14	Täglich	Allgemeine Reinigung						
15	Täglich	Gril Back Cover						
16	Monatlich	Armgebläsefilter	0		0			
17	Monatlich	Y-Achsen-Motorfilter	0		0			
18	Monatlich	X-Achsen-Abdeckungsfilter	0		0			
19	6 Monate	Y-Achsen-schienen	0		0	0		
20	6 Monate	X-Achsen-schienen	0		0	0		
21	6 Monate	Injektoren	0		0			
22	6 Monate	Thermoelement	0				0	
23	Jährlich	Y-Achsen-schienen	0		0	0		
24	Jährlich	X-Achsen-schienen	0		0	0		
25	Jährlich	Injektoren	0		0			
26	Jährlich	Thermoelement	0					
27	Jährlich	Socket-Verbindungen	0		0			
28	2 Jährlich	Brenner	0					0
29	2 Jährlich	Armgebläsefilter	0		0			
30	2 Jährlich	Y-Achsen-Motorfilter	0		0			
31	2 Jährlich	X-Achsen-Abdeckungsfilter	0		0			



WARNUNG!!!!!!

Die obige Wartungs-, Inspektions- und Reinigungstabelle ist die vom Hersteller angegebene Zeit. Diese Zeiten können je nach Nutzung und Dichte variieren. Diese Tabelle stellt keine Haftung des Herstellers dar.



WARNUNG!!!!!!

Altöl und Metall, das bei der Reinigung und Pflege von Krebsrohstoffen anfällt, schädigt Umwelt und Natur.

9. PROBLEMLÖSUNG

9.1 Mögliche Fehler und Lösungen

Nr.	Fehlerhafter Typ	Möglicher Grund	Lösung und Vorschläge
1	Problem mit dem Messerspinnen	Fleisch kann stecken bleiben	Das Messer sollte überprüfen und wenn es Fleisch gibt, sollte es sauber sein.
		Mai Treiber fehlerhaft	Die Treiber-LED sollte von der Zentrale überprüft werden. Wenn die LED-Lampe nicht funktioniert, ist die Steckdose möglicherweise nicht richtig angebracht. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich an den technischen Kundendienst.
2	Problem mit fehlerhaften Teilen (nicht dicht am Fleisch)	Das Tracking-Gerät ist möglicherweise stark verschmutzt.	Das Ortungsgerät sollte sauber bleiben. Lassen Sie das Ortungsgerät nicht längere Zeit verschmutzen.
		Die Spirale des Tracking-Geräts ist möglicherweise gebrochen	Spirale sollte sich ändern.
		Das Ortungsgerät ist möglicherweise nicht richtig installiert.	Ortungsgeräte sollten überprüft werden.
3	Geräusche vom Messer	Problem mit dem Messer unterhalb der Modifikation des Teils.	Demontage näher liegende Teile sollten nochmals modifiziert werden.
4	Falsches Drehen des Messers.	Das Messer ist möglicherweise nicht richtig installiert	Die Installation des Messers sollte überprüft werden. Wenn sich unerwünschte Teile in der Mitte befinden, sollten diese sauber sein.
		Das Messer kann durch Gewalt beschädigt werden	Sollte durch verwandte Waagen überprüft werden und das Messer sollte gewechselt werden.
5	Probleme beim Entfernen des Messers	Möglicherweise ist es zu fest verschraubt.	Ziehen Sie das Messer beim Einbau nicht zu fest an.
6	Instabiles Oberflächenproblem des Fleisches.	Die Messerabdeckung ist möglicherweise nicht richtig installiert.	Schließen Sie die Messerabdeckung richtig.
		Grillflügel sind möglicherweise nicht richtig installiert.	Wings und Döner sollten so positioniert werden, dass ein angemessener Abstand zwischen ihnen besteht.
7	Schnittlinienprobleme	Der Spießkörper ist möglicherweise nicht richtig installiert.	Der Spieß sollte ordnungsgemäß in das Spießloch eingesetzt sein.
		Unsachgemäße Lücke zwischen Spieß und Fleischloch.	Der Fleischschlauch sollte zum Spieß passen und keinen so großen Spalt haben.
8	Non-Stop-Leerlaufdreherproblem	Der Spieß ist möglicherweise nicht richtig befestigt.	Setzen Sie den Spieß richtig auf den Spießboden.
		Der Spieß kann als manueller Modus programmiert und nicht neu programmiert werden.	Manuel-Modus sollte wieder aufgenommen werden.
9	Problem beim Entfernen der Platte	Die Platten sind möglicherweise nicht richtig installiert	Das Problem kann gelöst werden, wenn die Platten richtig positioniert sind.
		Die Platten sind möglicherweise nicht richtig ausgekleidet.	Das Auskleiden der Platten sollte wie die unterste und die oberste Platte erfolgen.



WARNUNG!!!!!!

Mögliche Probleme, Fehler und Störungen sind in der obigen Tabelle aufgeführt. Dies sind allgemeine, einfache und einfache Lösungen werden vom Hersteller zur Verfügung gestellt und werden von der gelöst autorisierter Betreiber. Der Hersteller haftet nicht für sonstige Schäden als die beschrieben, die durch unbewusste Eingriffe hervorgerufen werden.

9. PROBLEMLÖSUNG

9.1 Mögliche Fehler und Lösungen

Nr.	Fehlerhafter Typ	Möglicher Grund	Lösung und Vorschläge
10	An der Achse hängen bleiben	Es kann ein Teil dazu führen, dass sich die Achse bewegt.	All the materials around the axis of the robot should be clean.
11	Fakultät für Bain Marie	Kann kein Wasser mehr haben	Bain Marie Unit water should be check properly.
		Kabel muss beschädigt oder ausgesteckt sein	Cable should be check every daily routine, and if the cable damaged should be change.
12	Unsachgemäße Handlungen von Dönerrobotern	Spannungsschwankungen können auftreten	Fluctuation of the electrical voltage according to the country where product based. In this case please use UPS. (Check user manual)
		Möglicherweise liegt ein Erdungsproblem vor	Grounding system should be check at the facility.
13	Fleischspritzproblem	Das Messer dreht sich möglicherweise zu schnell	Knife spinning spin should be adjust at proper level
		Möglicherweise fehlt ein Fleischspritzapparat	Use meat splashing apparatus
14	Schneidkopf zum Döner zerdrücken	Verfolgungsgeräte sind möglicherweise nicht installiert	Install the tracking apparatus
		Das Ortungsgerät ist möglicherweise nicht richtig installiert	Install the tracking apparatus properly



WARNUNG!!!!!!

Mögliche Probleme, Fehler und Störungen sind in der obigen Tabelle aufgeführt. Dies sind allgemeine, einfache und einfache Lösungen werden vom Hersteller zur Verfügung gestellt und werden von der gelöst autorisierter Betreiber. Der Hersteller haftet nicht für sonstige Schäden als die beschriebenen, die durch unbewusste Eingriffe hervorgerufen werden.

9. PROBLEMLÖSUNG

9.2 Garantiezertifikat und Garantiebedingungen

GEWÄHRLEISTUNGSZERTIFIKAT

Produktart	:	
Marke des Produktes:	:	
Produktmodell	:	
Seriennummer	:	
Garantiezeitraum:	:	1 (ein) Jahr
Maximale Reparaturzeit	:	30 (dreißig) Werktage
Rechnungsdatum	:	
Rechnungsnummer	:	
Lieferort für Verbraucher / Datum	:	

HERSTELLER / EINFUHRUNTERNEHMEN

CENTER	:	
TELEFON	:	
	:	
	:	
FAX	:	
FABRIK	:	
	:	
	:	
FAX	:	

9. PROBLEMLÖSUNG

9.2 Garantiezertifikat und Garantiebedingungen

GARANTIEBEDINGUNGEN

1. Die Gewährleistungsfrist beginnt mit dem Datum der Lieferung und beträgt 1 (ein) Jahr.
2. Es wird durch die Garantie unseres Unternehmens einschließlich aller Teile der Ware abgedeckt.
3. Wenn die Ware innerhalb der Garantiezeit versagt, wird die für die Reparatur aufgewendete Zeit zur Garantiezeit hinzugerechnet. Die Reparaturdauer der Ware beträgt maximal 30 (dreißig) Werktagen. Diese Frist beginnt mit dem Datum der Mitteilung des Ausfalls der Ware an die Tankstelle, in Ermangelung der Tankstelle an den Verkäufer, Händler, Vertreter, Vertreter, Importeur oder Hersteller-Hersteller der Ware. Wird die Störung nicht innerhalb von 15 Arbeitstagen behoben, muss der Hersteller oder Importeur; Bis die Reparatur des Produkts abgeschlossen ist, wird dem Verbraucher ein anderes Produkt mit ähnlichen Merkmalen zugeteilt.
4. Fällt die Ware innerhalb der Gewährleistungsfrist aufgrund von Material- und Verarbeitungsfehlern oder Montagefehlern aus, erfolgt die Reparatur unentgeltlich nach Aufwand, Ersatzteilkosten oder einer anderen Bezeichnung.
5. Obwohl der Verbraucher das Recht hat, die Ware zu reparieren;
 - Innerhalb eines Jahres ab dem Datum der Lieferung an den Verbraucher, sofern diese innerhalb der angegebenen Gewährleistungsfrist bleiben; Zusätzlich zu der Tatsache, dass derselbe Fehler mehr als zweimal wiederholt wird oder mehr als vier verschiedene Fehler auftreten oder die Summe der verschiedenen Fehler mehr als sechs innerhalb der angegebenen Garantiezeit beträgt, machen diese Fehler es unmöglich, von der Ware zu profitieren.
 - Überschreitung der für die Reparatur erforderlichen Höchstzeit,
 - Falls die Servicestation des Unternehmens nicht verfügbar ist, kann anhand des vom Verkäufer, Händler, Vertreter oder Importeur erstellten Berichts festgestellt werden, dass die Reparatur des Fehlers nicht möglich ist, falls der Verbraucher einen kostenlosen Ersatz anfordern kann der Ware, Erstattung oder Preisminderung in Höhe der Mängelquote.
6. Funktionsstörungen, die durch die Verwendung der Ware entgegen den in der Bedienungsanleitung angegebenen Punkten verursacht werden, sind von der Gewährleistung ausgeschlossen.
7. Das Ministerium für Zoll und Handel kann bei der Generaldirektion für Verbraucherschutz und Marktüberwachung alle Probleme beantragen, die sich aus der Garantieerklärung ergeben.

SERVICE / IMPORT UNTERNEHMEN

CENTER :

TELEFON :

:

:

FAX :

FABRIK :

:

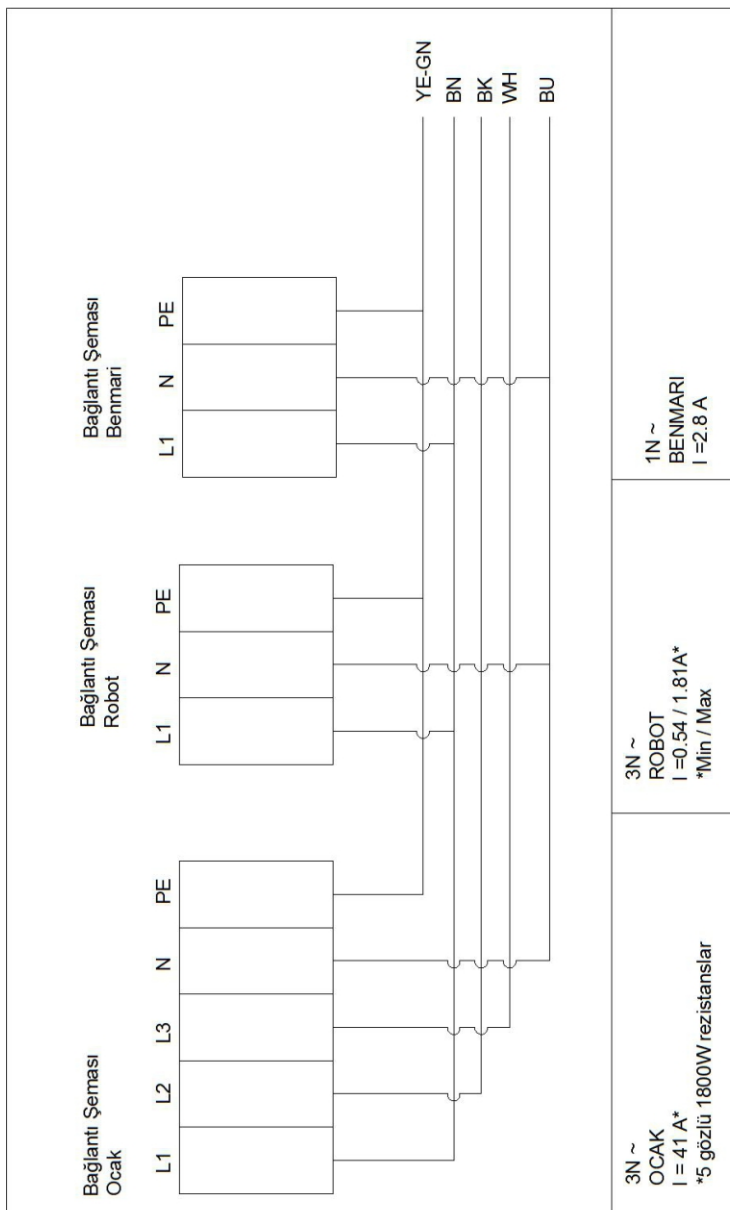
:

:

FAX :

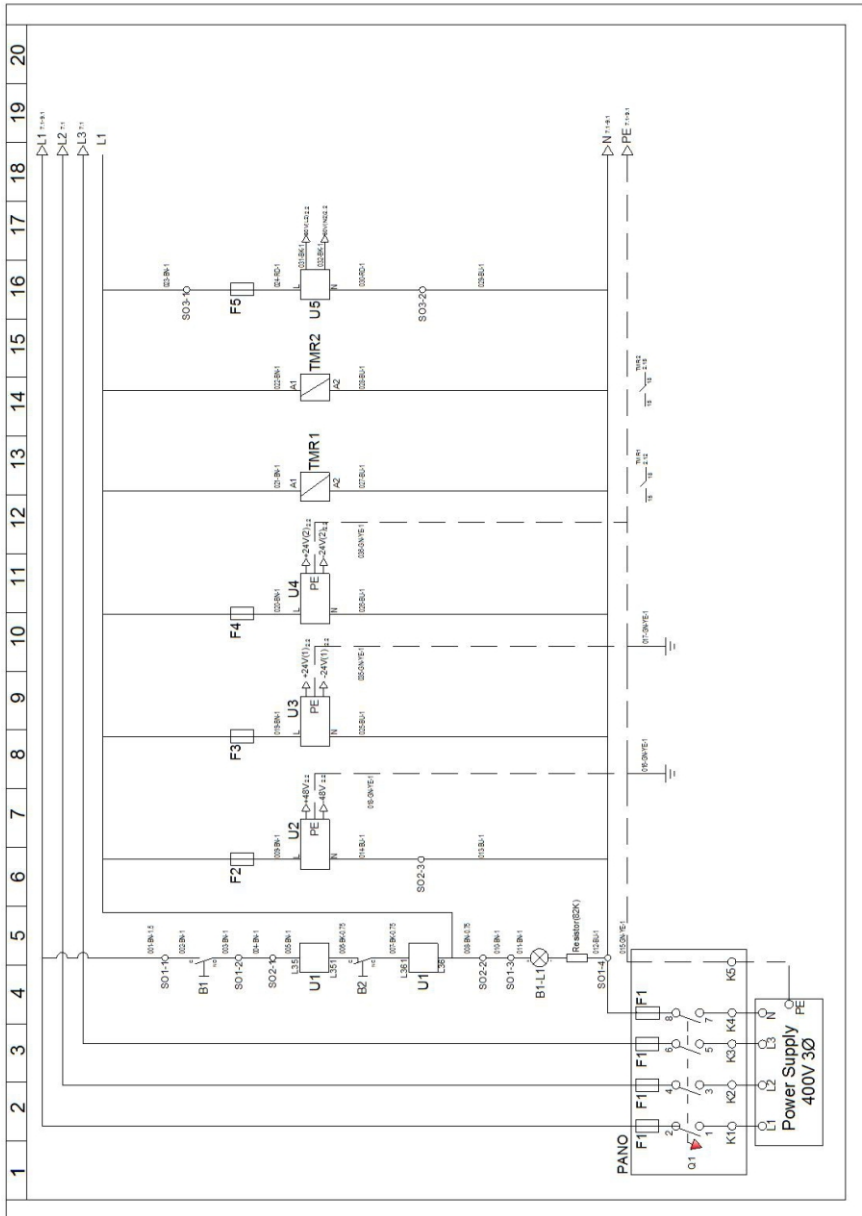
10. ZUSÄTZLICHES

10.1 Schaltpläne - Netzwerk- und Geräteanschluss



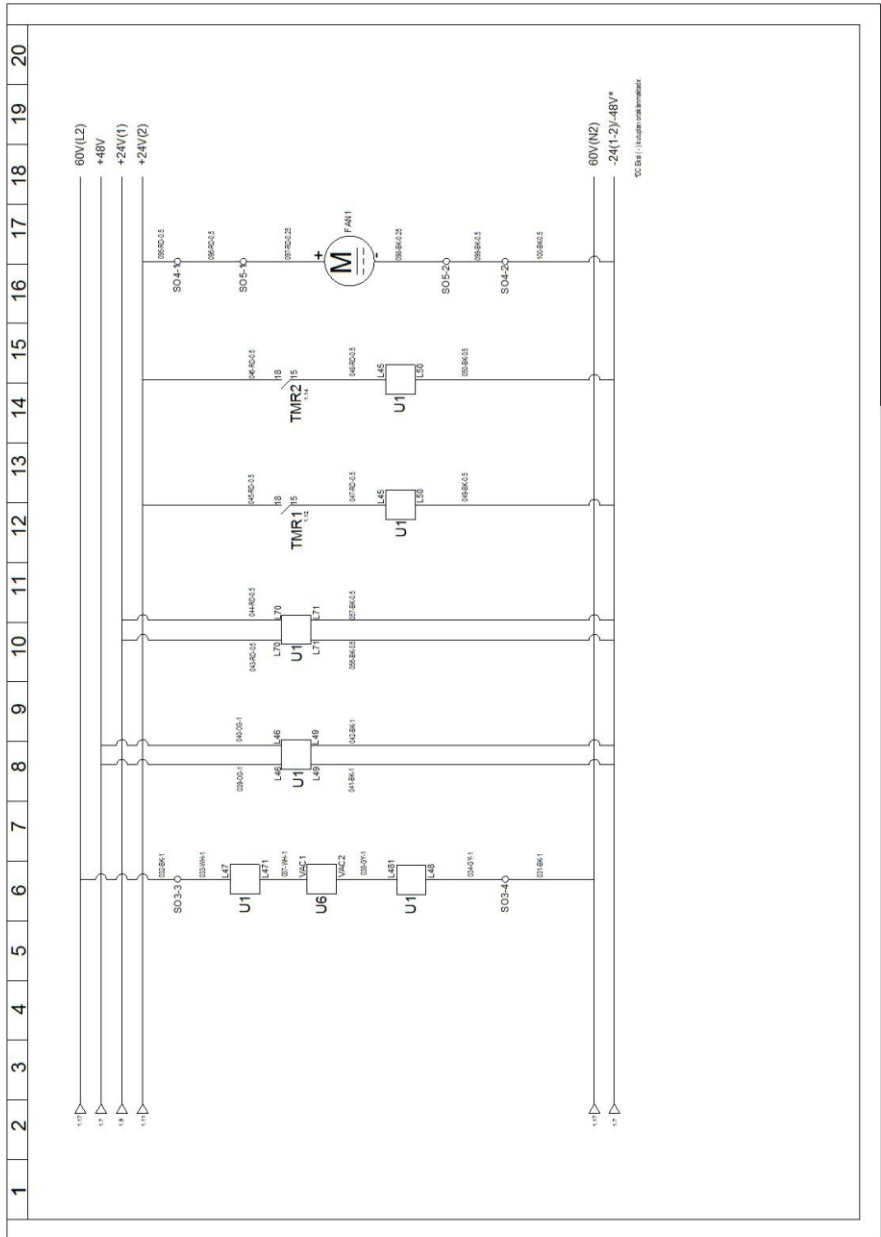
10. ZUSÄTZLICHES

10.1 Schaltpläne - 3-Phasen-Versorgungsverteilung



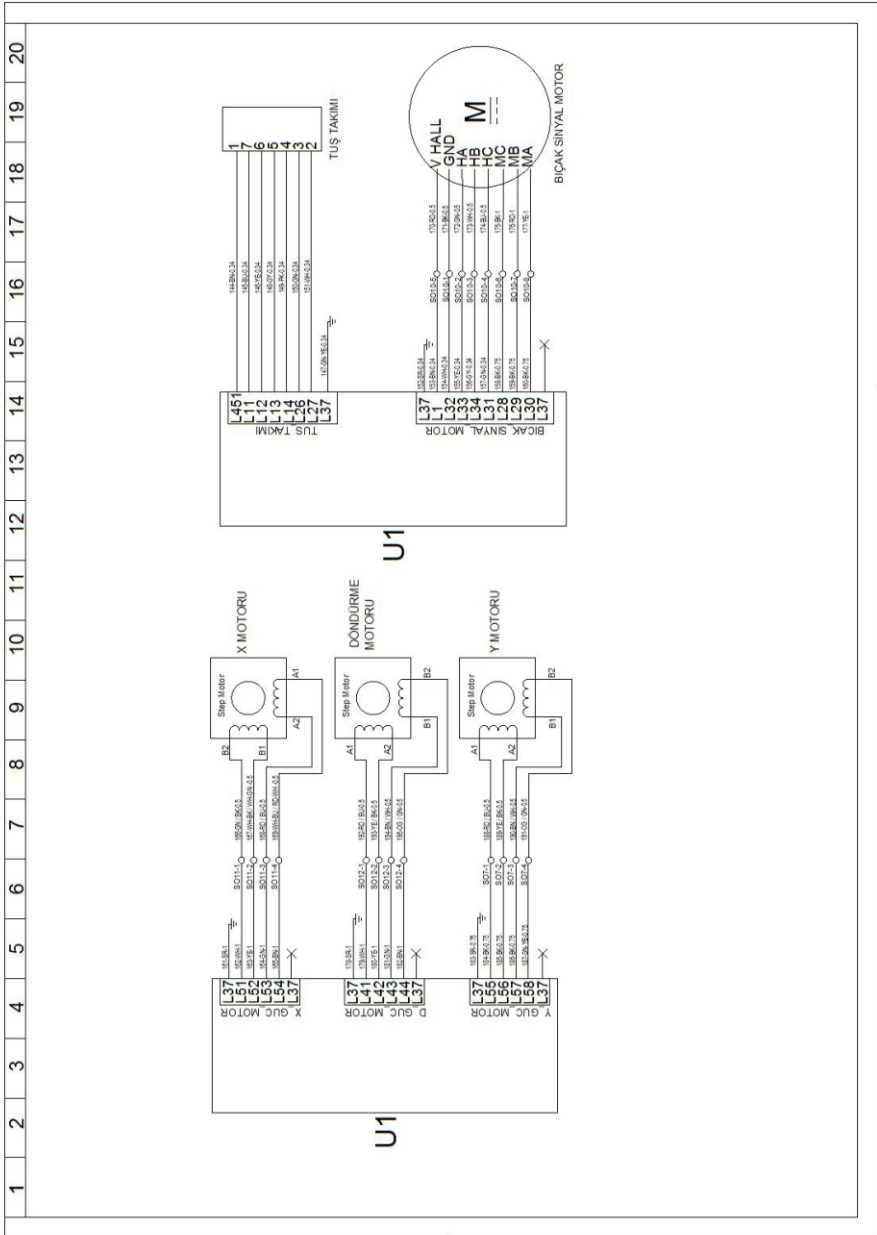
10. ZUSÄTZLICHES

10.1 Schaltpläne - Verteilung von Stromversorgungen



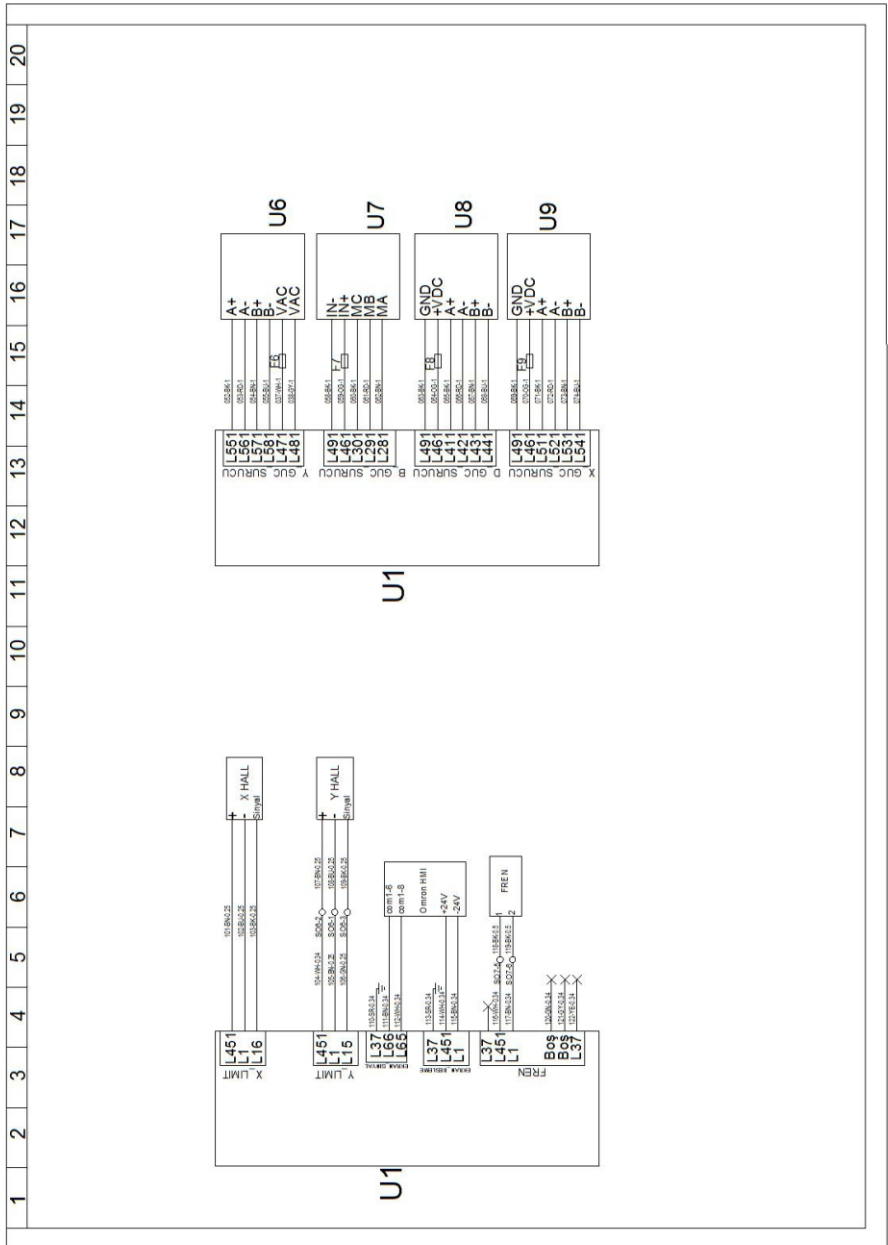
10. ZUSÄTZLICHES

10.1 Schaltpläne - Motor & Tastatur



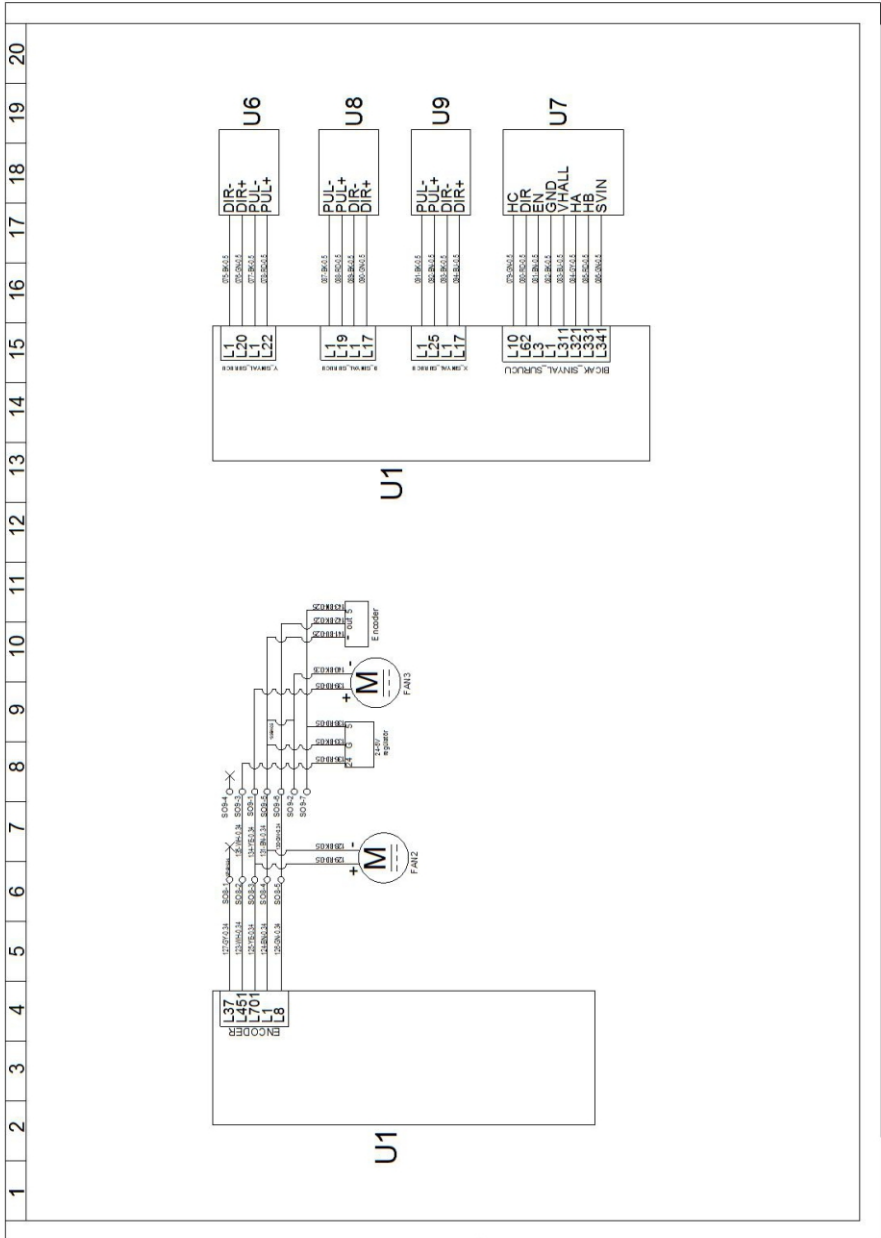
10. ZUSÄTZLICHES

10.1 Schaltpläne - Treiber-, Anzeige- und Sensorschaltung

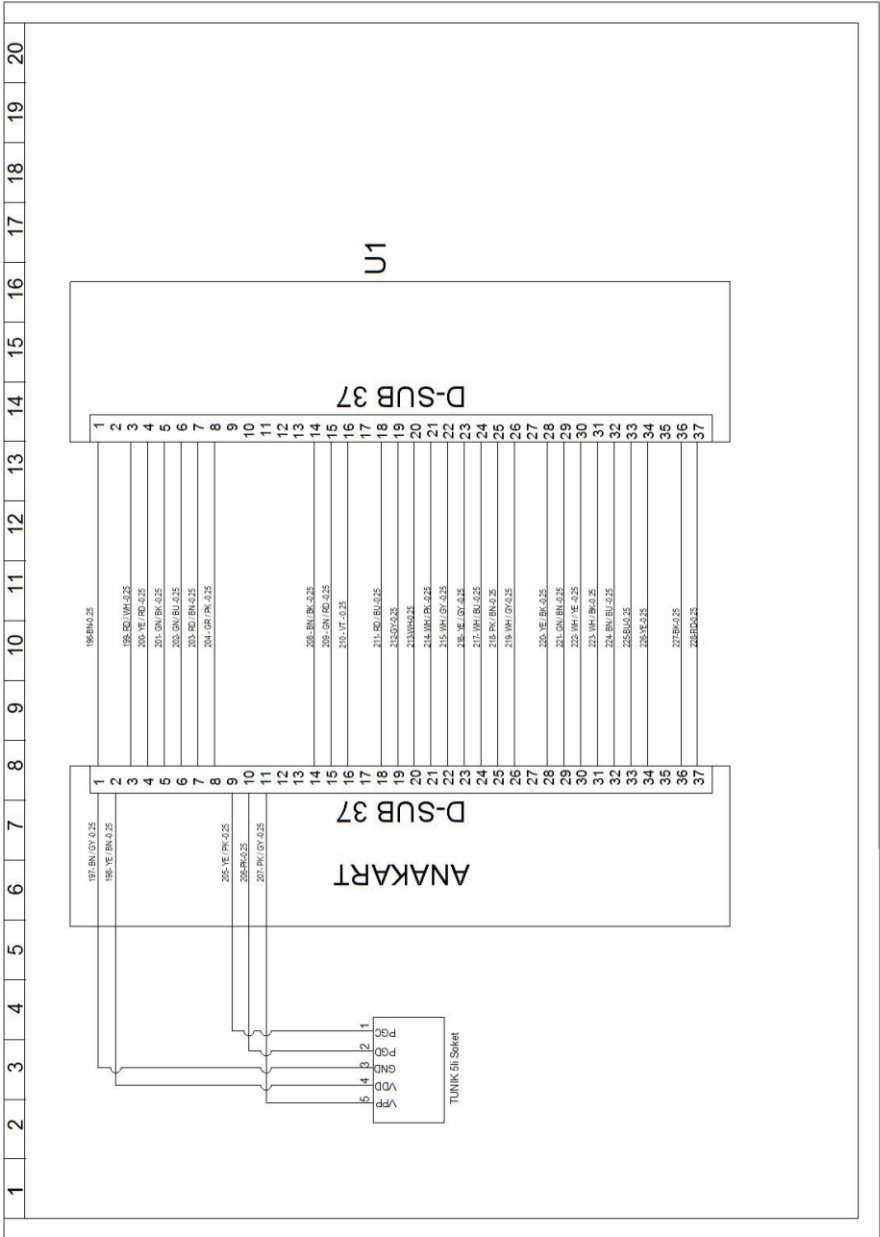


10. ZUSÄTZLICHES

10.1 Schaltpläne - Treibersignal-, Lüfter- und Encoderversorgungskreis

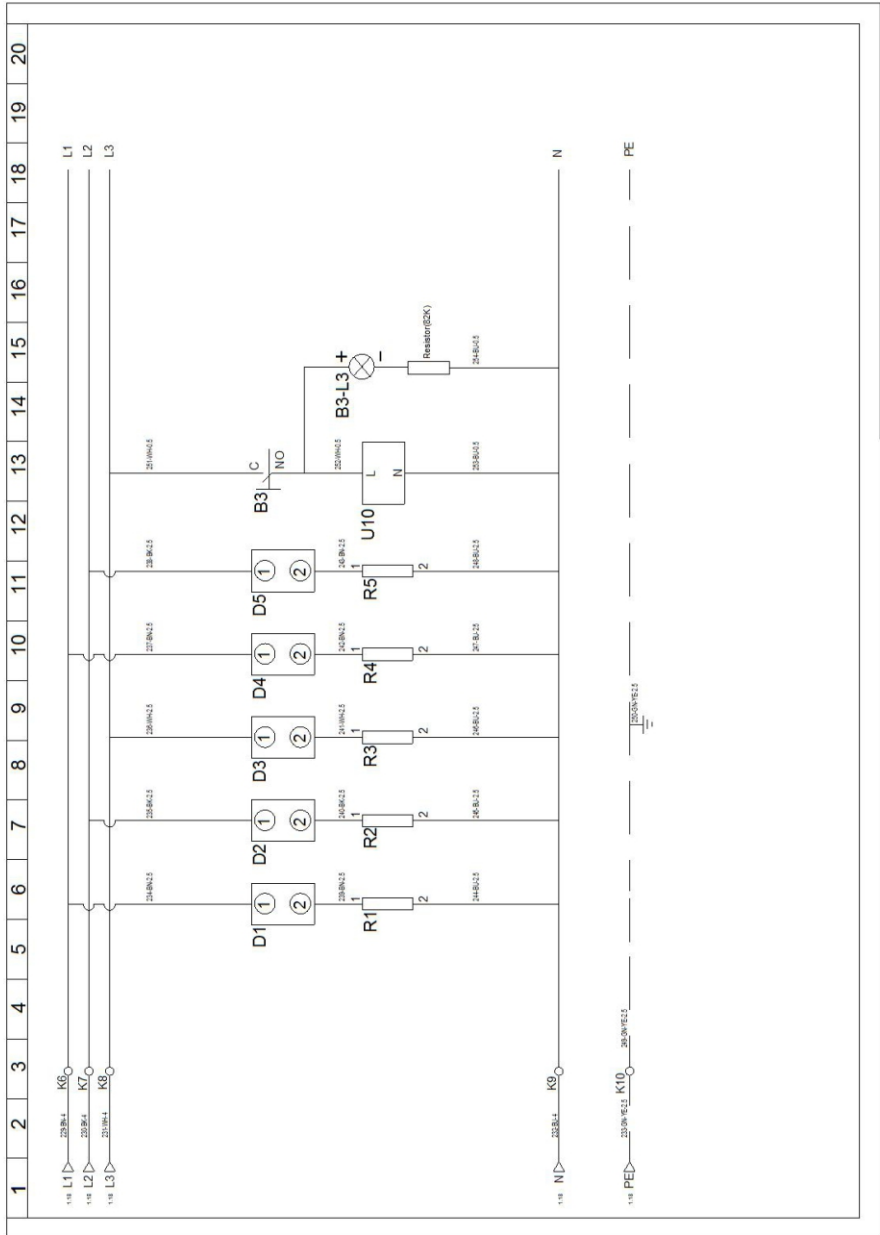


10. ZUSÄTZLICHES
10.1 Schaltpläne - DSUB 37



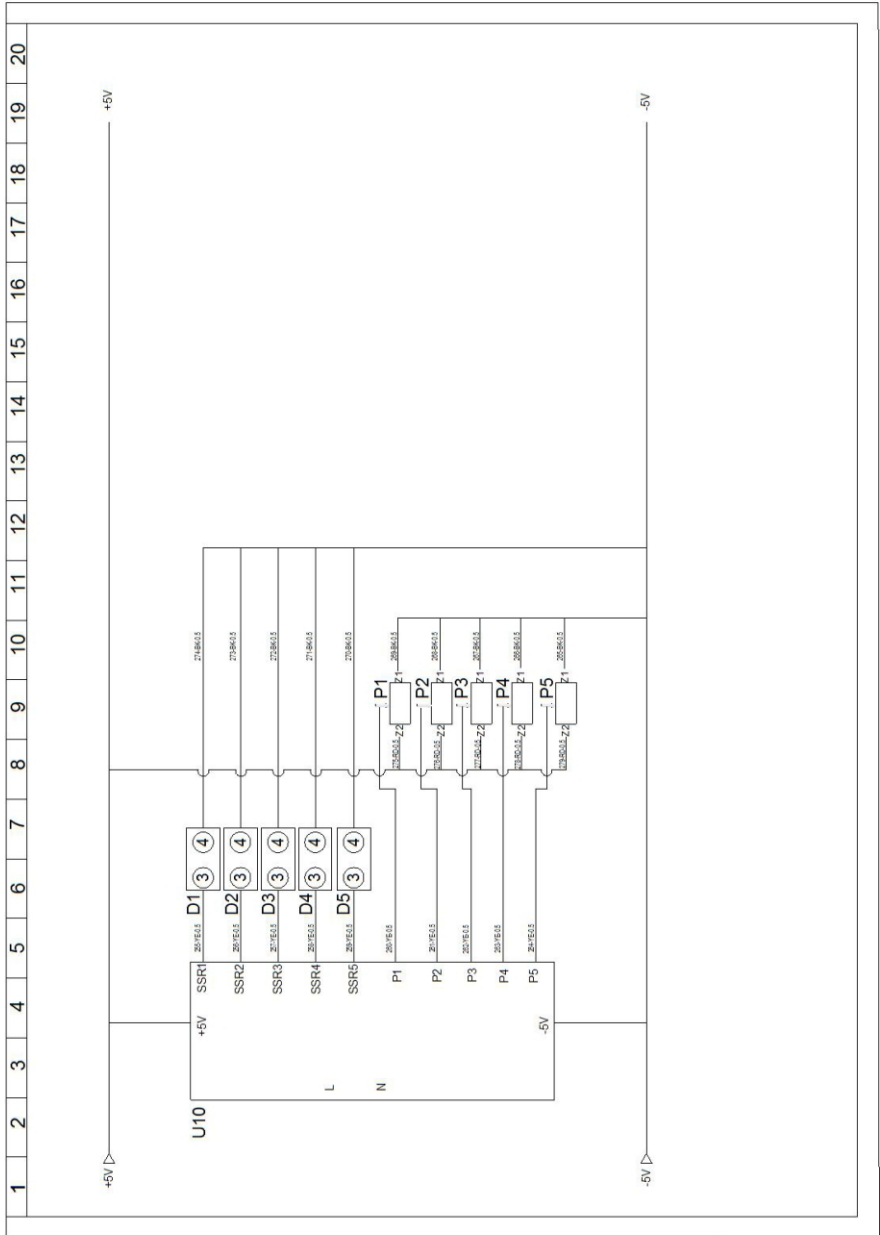
10. ZUSÄTZLICHES

10.1 Schaltpläne - Halbleiterrelais, Widerstandsschaltung



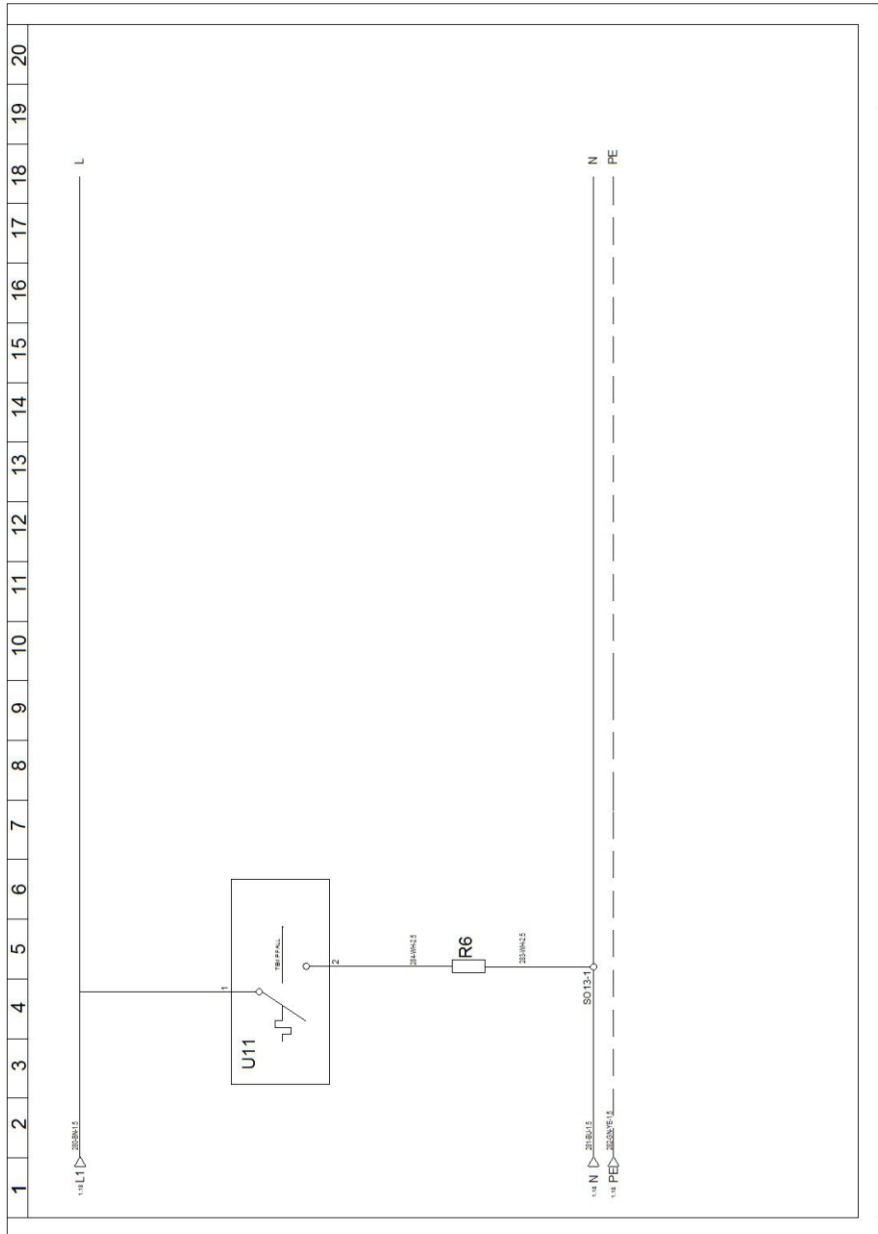
10. ZUSÄTZLICHES

10.1 Schaltpläne - Karte, Relais und Potentiometer



10. ZUSÄTZLICHES

10.1 Schaltpläne - Bainmarie 220 V Versorgung



11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE

11.1 Artikelliste Produktcodierung Auswahltabelle

Detaillierte, explodierte Montagebilder der in den Maschinen der Compact-Serie verwendeten Teile finden Sie auf unseren nächsten Seiten. Einige Teile des Roboters werden häufig in den Modellen verwendet. Die folgende Tabelle soll Ihnen bei der Auswahl und Identifizierung des benötigten Teils helfen. In dieser Tabelle wird die obere Reihe nach der Anzahl der Strahlungswerte und Widerstandswerte der Produkte benannt. Mit anderen Worten, wenn Ihr Roboter 4 Augen hat, wird es einfacher sein, von welcher Zusammenbau-Seite Sie sich die Linien ansehen wollen, die mit 4 beginnen und die Linien, die mit 5 beginnen, wenn Sie 5 Augen haben. Gemeinsame Teile werden in den gleichen Farben dargestellt. Die Beschreibung der anderen Ausdrücke neben der Zahl im oberen Teil der Zeile lautet wie folgt.

G - Gaskocher-Modelle

E - Modelle für Elektroherde

DK - Modelle mit schmalen Schneidkopf

GK - Breitschneidekopfformen

SN - Produktteile & Montageliste Tabellen-Nummer Anzeige der Nummer der Tabelle

PM - Teile- und Montagecodes in diesen Tabellen

P - Einzelteilbuchstaben-Codierungssystem am Anfang der Codes

M - Buchstabencodierungssystem am Anfang der Codes von Baugruppen, die aus mehreren Teilen bestehen.

Roboterabteilung	4G-DK	4G-GK	4E-DK	4E-GK	5G-DK	5G-GK	5E-DK	5E-GK
Roboter-Teilcode	M014135	M014144	M015142	M015743	M014141	M014143	M015744	M015745
X-Achse	M012435	M012435	M012435	M012435	M009175	M009175	M009175	M009175
Y-Achse	M011631	M011631	M011631	M011631	M011361	M011361	M011361	M011361
Arm schmal geschnitten	M012108	X	M012108	X	M012108	X	M012108	X
Arm weit geschnitten	X	M012519	X	M012519	X	M012519	X	M012519
Tablett & Bain Marie	M012450	M012450	M012450	M012450	M012450	M012450	M012450	M012450
Kocher	M011600	M011600	M014767	M014767	M011491	M011491	M014045	M014045
Spieß-Platz	M012175	M012175	M012175	M012175	M000821	M000821	M000821	M000821
Spieß Edge	M013074	M013074	M013074	M013074	M012176	M012176	M012176	M012176
Teller	P023612	P023612	P023612	P023612	P023612	P023612	P023612	P023612
Tabelle	M014465	M014465	M014465	M014465	M014465	M014465	M014465	M014465



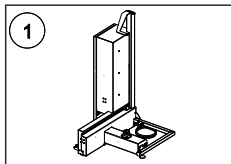
WARNING!!!

Die Codes in der obigen Tabelle wurden zur einfachen Identifizierung von erstellt. Ihre Teile- oder Produktcode finden Sie auf den folgenden Seiten. Unsere explodierte Versammlung Seiten enthalten das Kodierungssystem der Produkte. Der Hersteller ist nicht verantwortlich für eventuelle Ungenauigkeiten durch Auswahl.

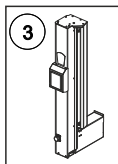
11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE

11.2 M014135 - ADR-M1-4G Schmalschneiden - Roboter der Kompaktserie

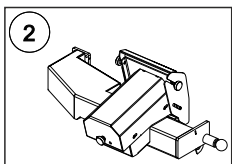
M014135



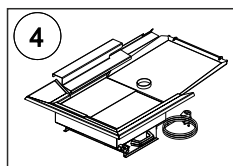
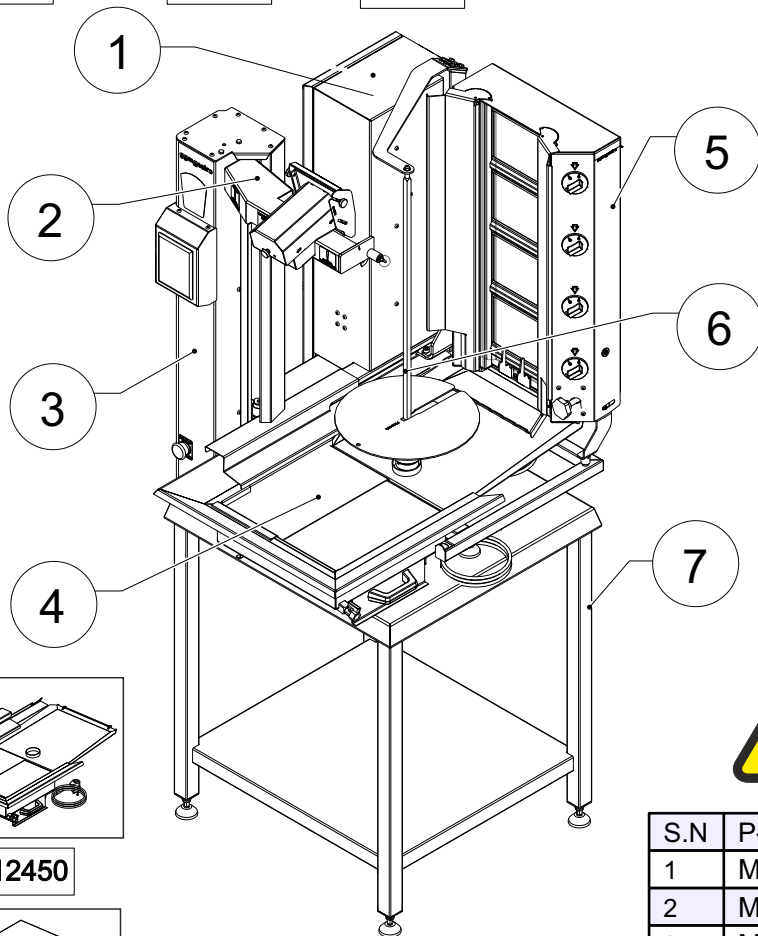
M012435



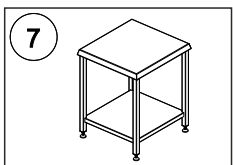
M011631



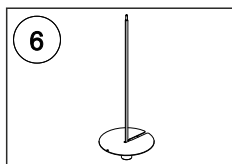
M012108



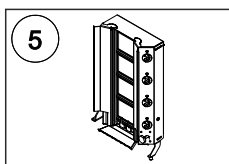
M012450



M014465



M012175



M011600

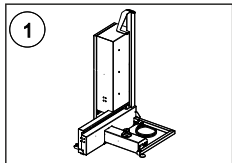


S.N	P-M Code
1	M012435
2	M012108
3	M011631
4	M012450
5	M011600
6	M012175
7	M014465

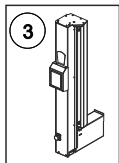
11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE

11.3 M015142 - ADR-M1-4E Schmalschneiden - Roboter der Kompaktserie

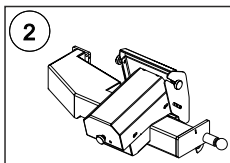
M015142



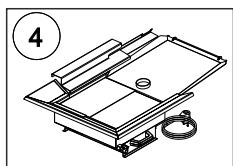
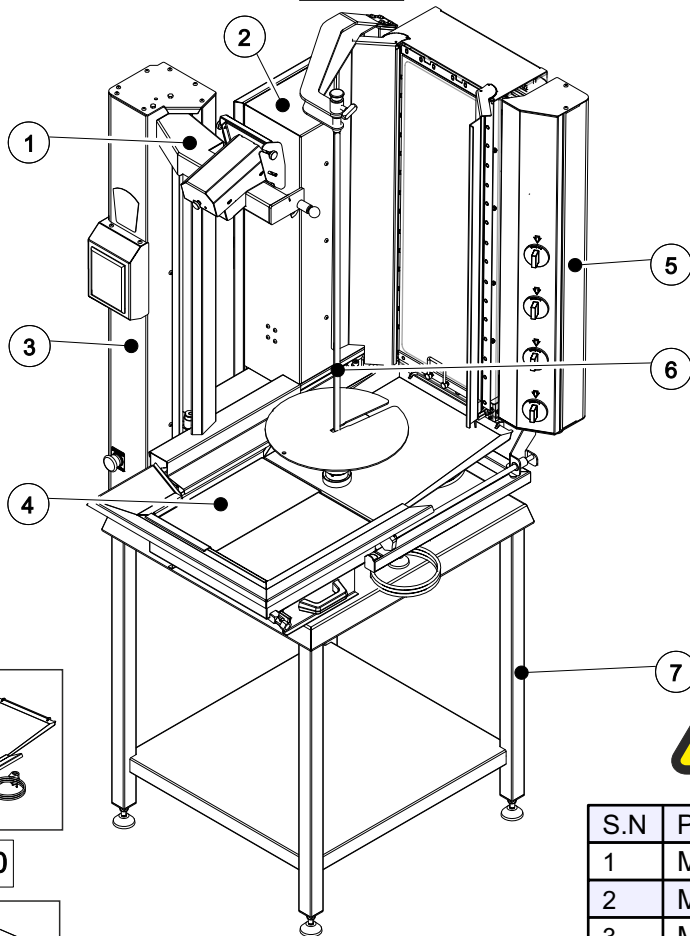
M012435



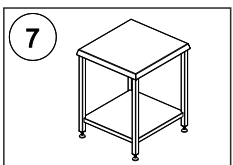
M011631



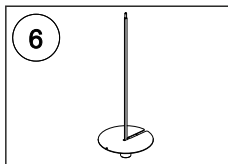
M012108



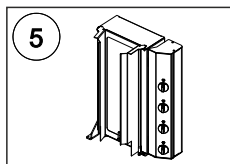
M012450



M014465



M012175



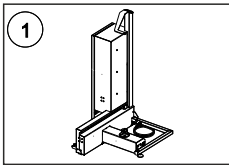
M014767



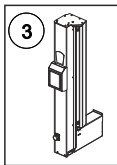
S.N	P-M Code
1	M012435
2	M012108
3	M011631
4	M012450
5	M014767
6	M012175
7	M014465

11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE
11.4 M014144 - ADR-M1-4G Breitschnitt - Roboter der Compact-Serie

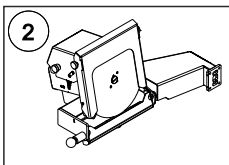
M014144



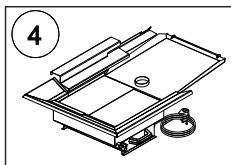
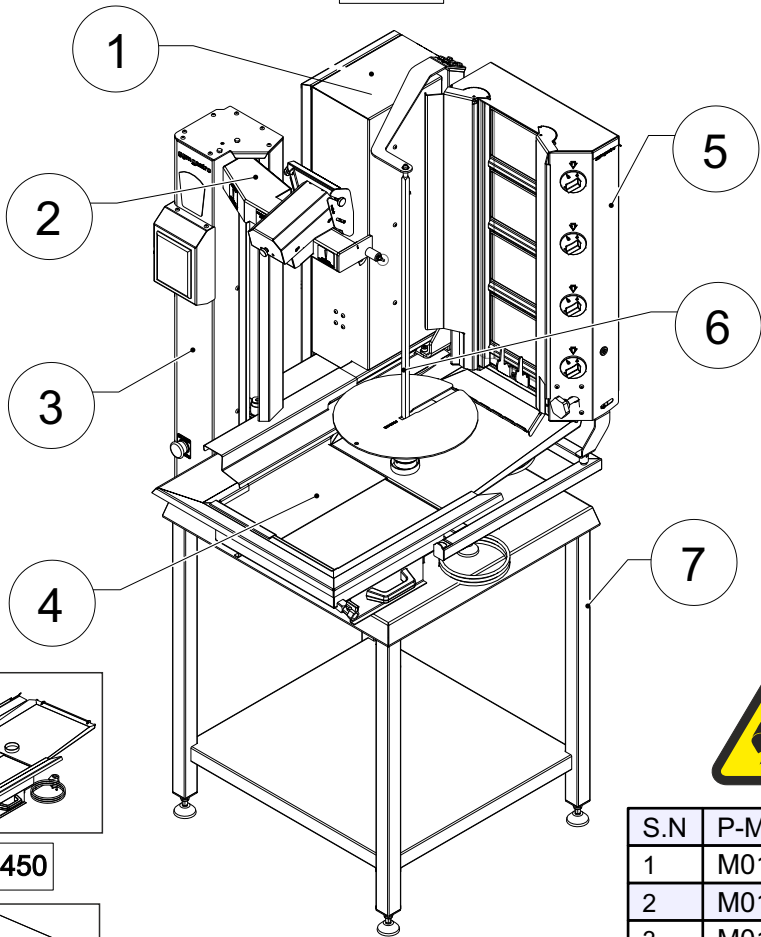
M012435



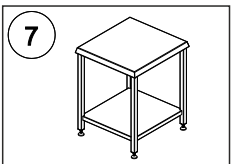
M011631



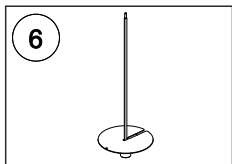
M012519



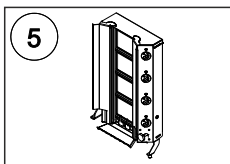
M012450



M014465



M012175



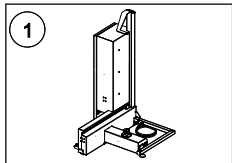
M011600



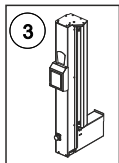
S.N	P-M Code
1	M012435
2	M012519
3	M011631
4	M012450
5	M011600
6	M012175
7	M014465

11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE
11.5 M015143 - ADR-M1-4E Breitschnitt - Roboter der Compact-Serie

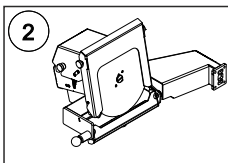
M015143



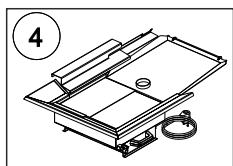
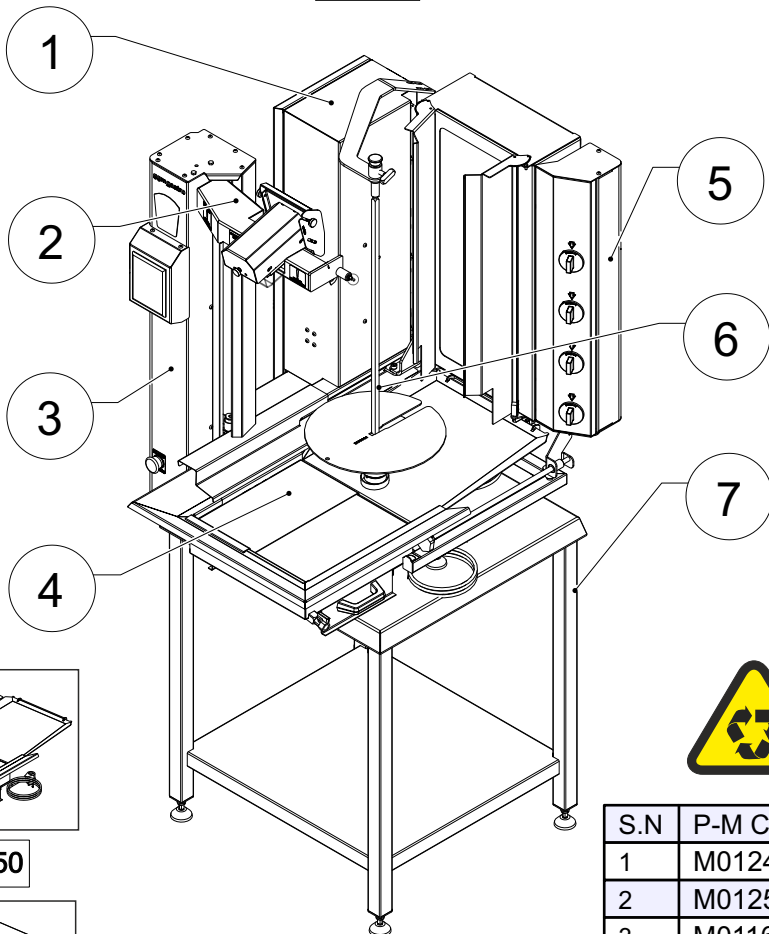
M012435



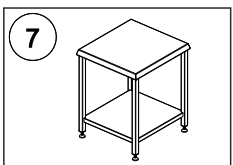
M011631



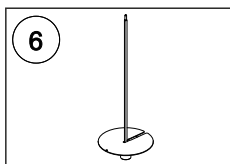
M012519



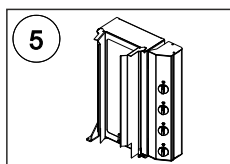
M012450



M014465



M012175



M014767

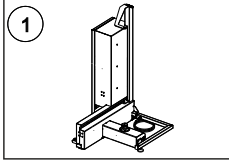


S.N	P-M Code
1	M012435
2	M012519
3	M011631
4	M012450
5	M014767
6	M012175
7	M014465

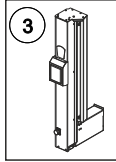
11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE

11.6 M014141 - ADR-M1-5G Schmalschneiden - Roboter der Kompaktserie

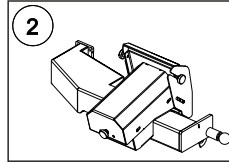
M014141



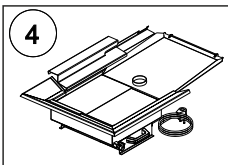
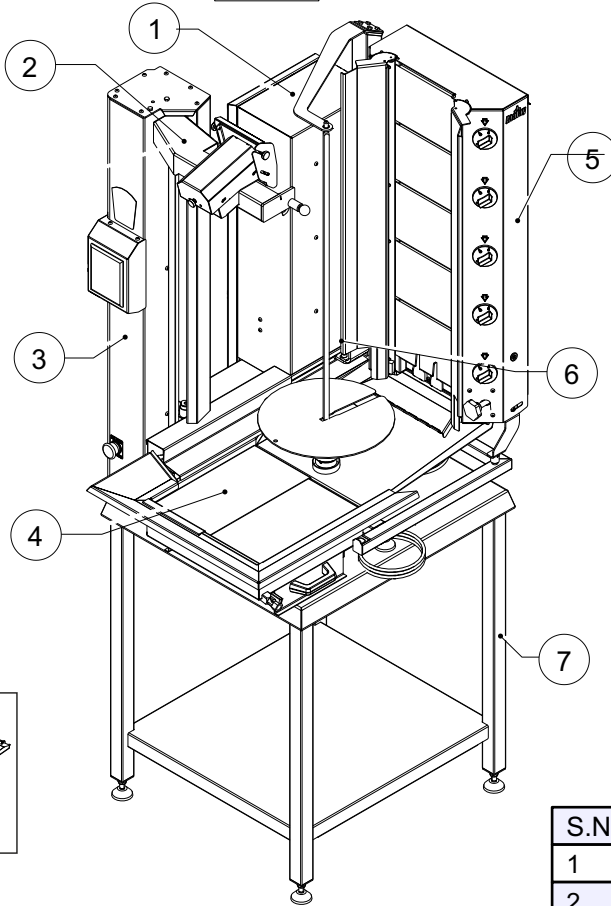
M009175



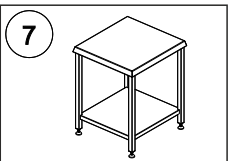
M011361



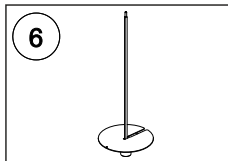
M012108



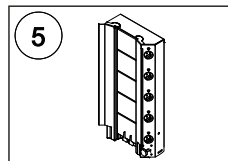
M012450



M014465



M000821



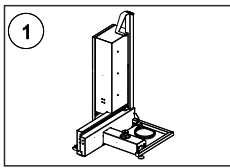
M011491



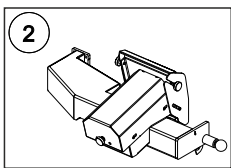
S.N	P-M Code
1	M009175
2	M012108
3	M011361
4	M012450
5	M011491
6	M000821
7	M014465

11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE
11.7 M015744- ADR-M1-5E Schmalschneiden - Roboter der Kompaktserie

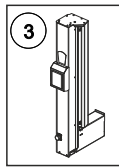
M015744



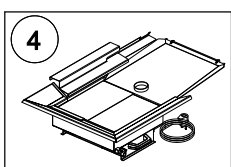
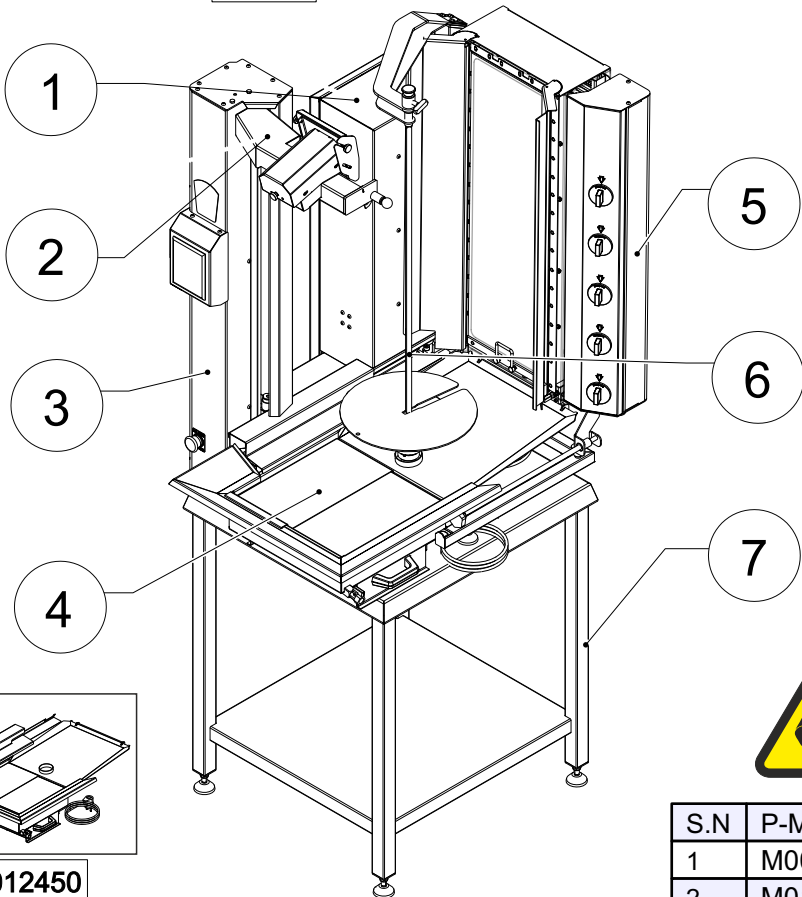
M009175



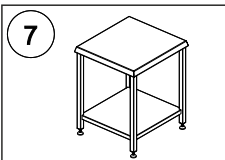
M012108



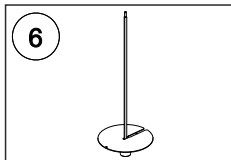
M011361



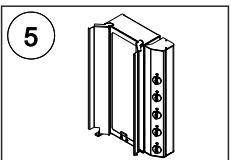
M012450



M014465



M000821



M014045

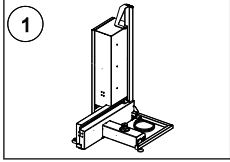


S.N	P-M Code
1	M009175
2	M012108
3	M011361
4	M012450
5	M014045
6	M000821
7	M014465

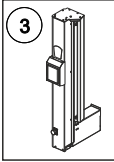
11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE

11.8 M014143 - ADR-M1-5G Breitschnitt - Roboter der Compact-Serie

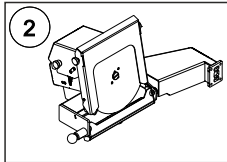
M014143



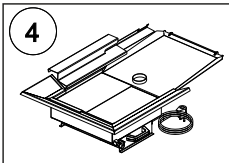
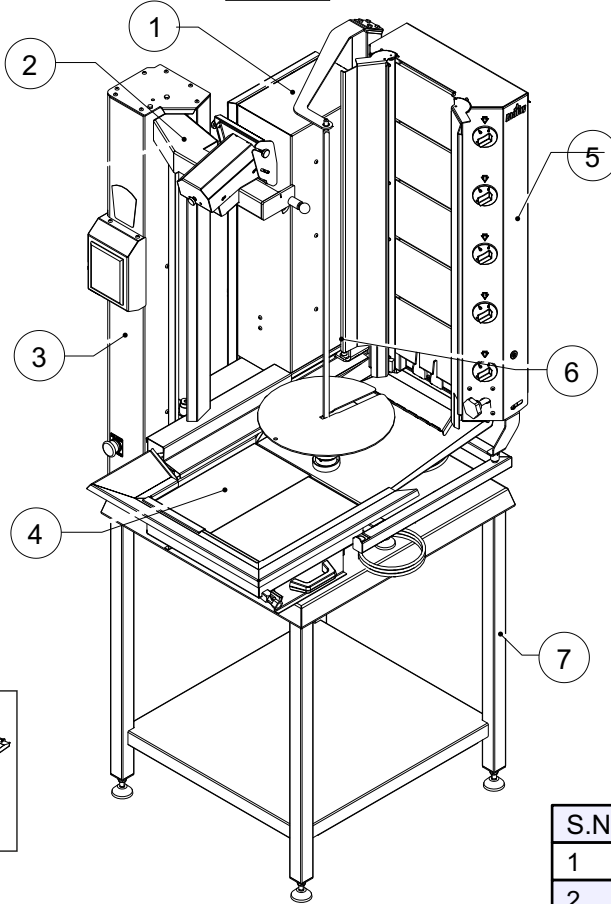
M009175



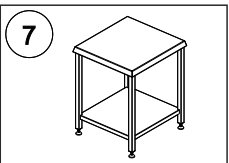
M011361



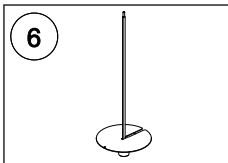
M012519



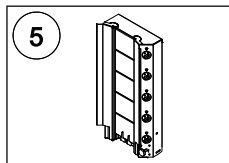
M012450



M014465



M000821



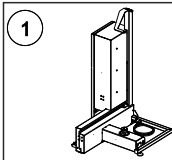
M011491



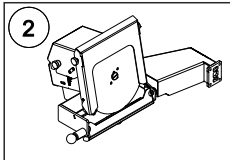
S.N	P-M Code
1	M009175
2	M012519
3	M011361
4	M012450
5	M011491
6	M000821
7	M014465

11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE
11.9 M015745- ADR-M1-5E Breitschnitt - Kompaktroboter

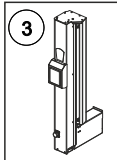
M015745



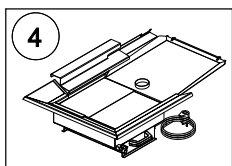
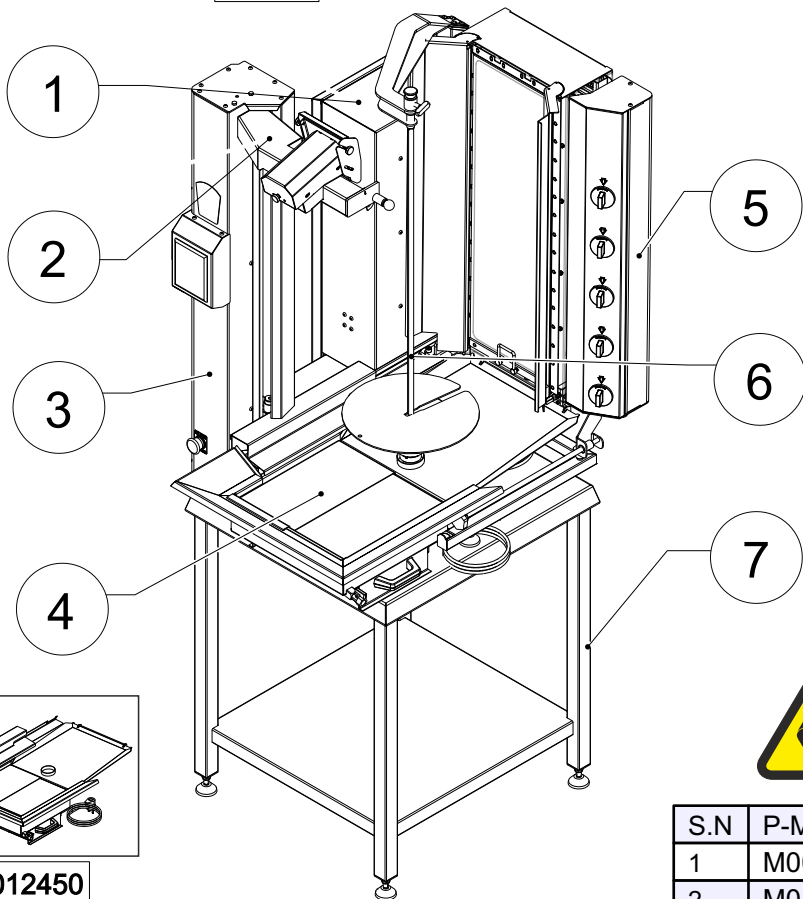
M009175



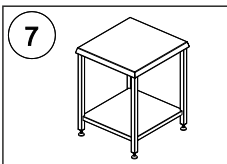
M012519



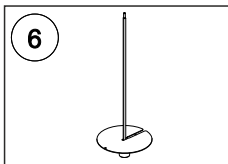
M011361



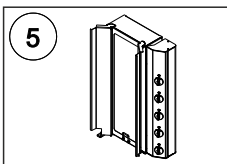
M012450



M014465



M000821



M014045



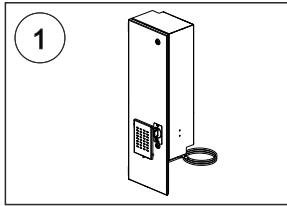
S.N	P-M Code
1	M009175
2	M012519
3	M011361
4	M012450
5	M014045
6	M000821
7	M014465

11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE

11.10 M009175 - ADR-M1-5G / 5E - X-Achse, Power Control Panel und Spießdrehachse

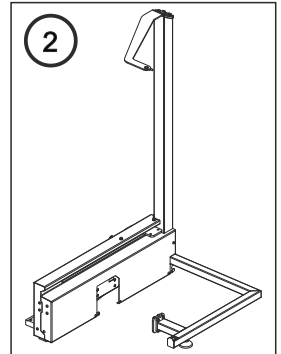
M009175

1



M01146

2



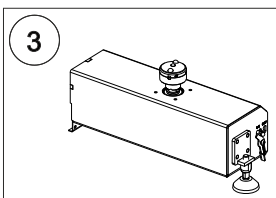
M017080

1

2

3

3



M010432

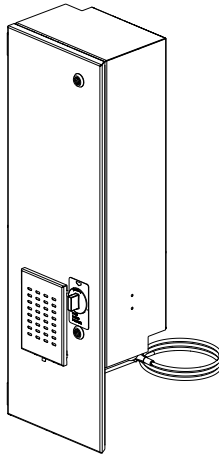


S.N	P-M Code
1	M01146
2	M017080
3	M010432

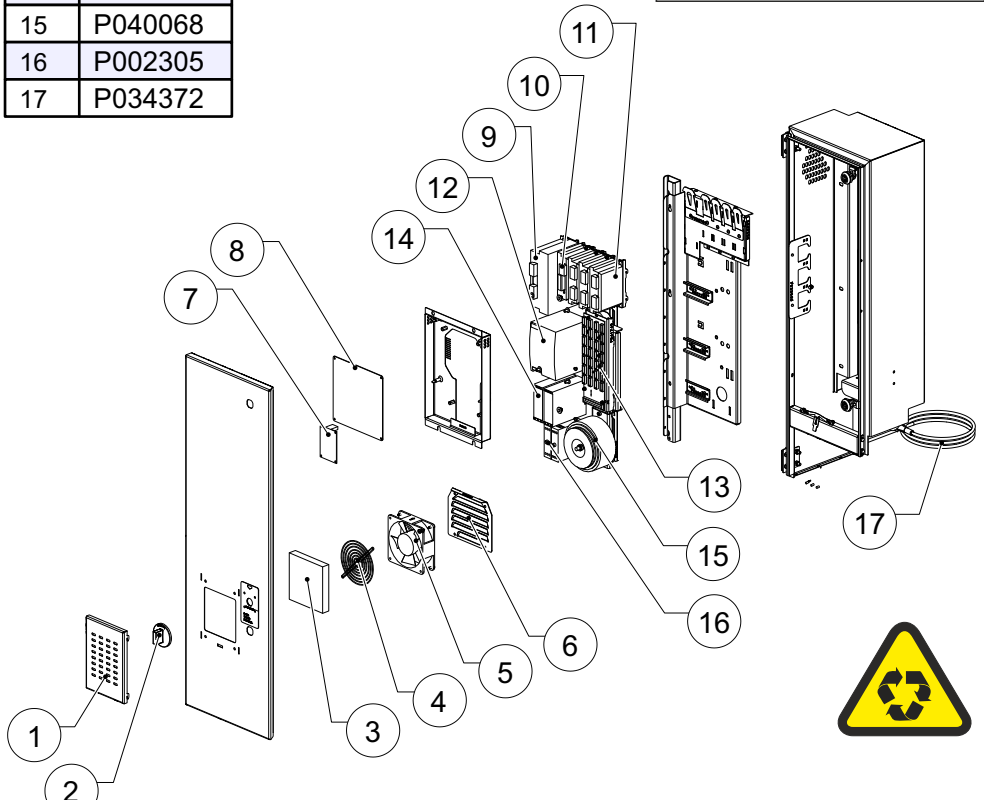
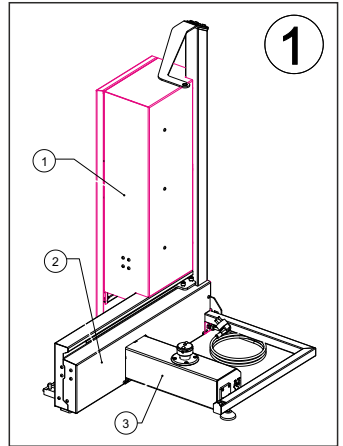
11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE
11.11 M011146 - ADR-M1-5G / 5E - Leistungsbedienfeld

S.N	P-M Code
1	P066132
2	P007514
3	P034653
4	P009086
5	P026639
6	P026642
7	P024786
8	P024343
9	P013387
10	P024356
11	P002296
12	P024280
13	P041616
14	P006670
15	P040068
16	P002305
17	P034372

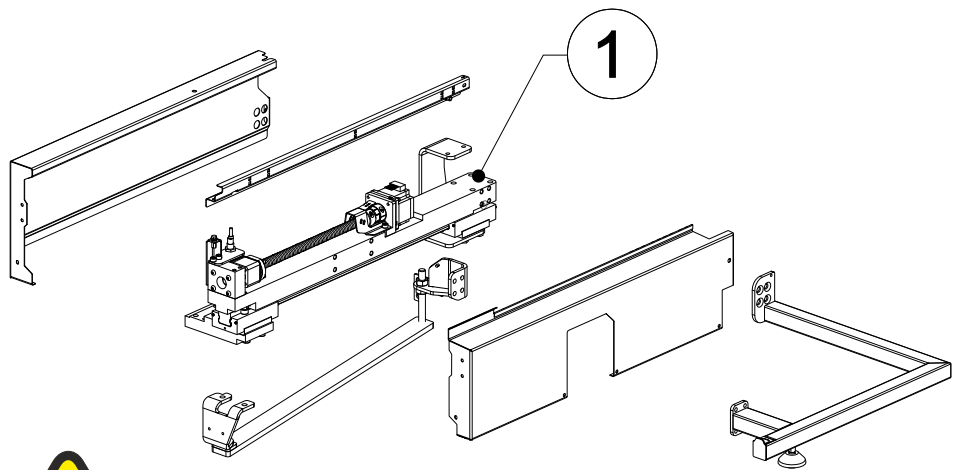
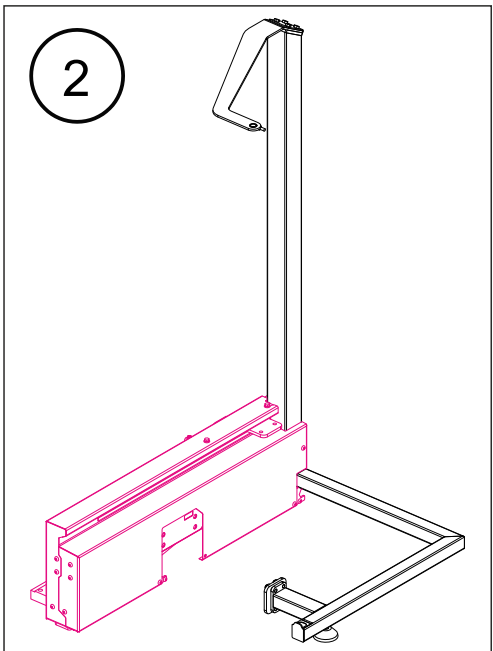
1



M011146



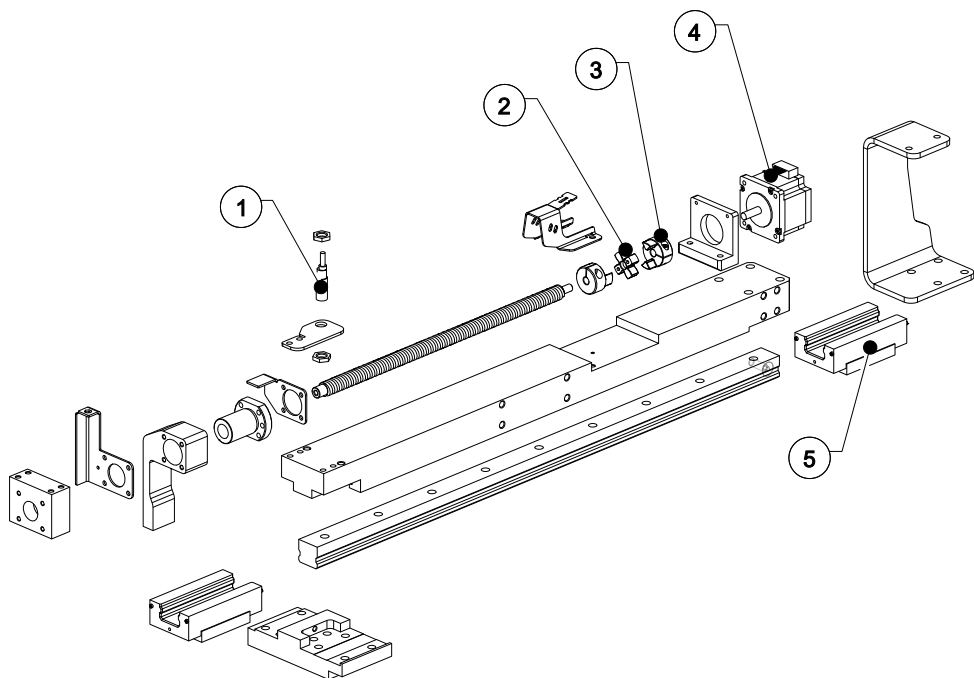
1 M017080 - 1



11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE
11.13 M017080-2 - - ADR-M1-5G / 5E - X-Achse > Detail

M017080-2

1



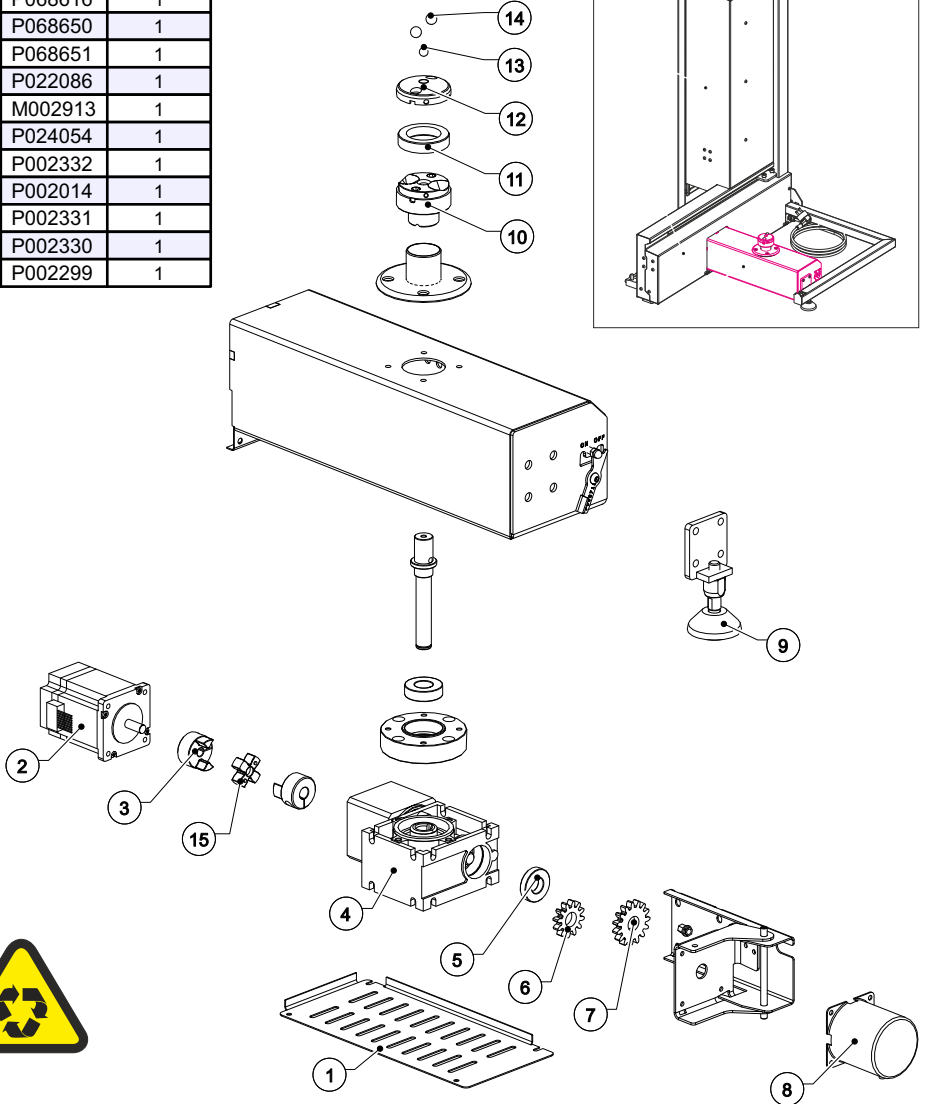
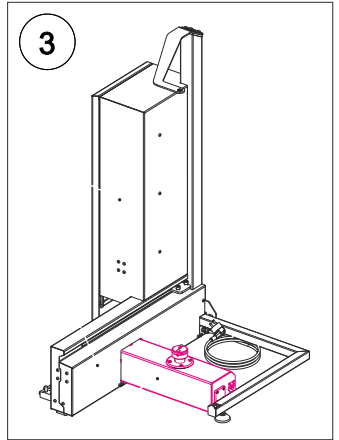
S.N	P-M Code
1	P021201
2	P002299
3	P002300
4	P002301
5	P018859

11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE
11.14 M010432 - - ADR-M1-4G / 4E / 5G / 5E - Spießdrehachse

M010432

1

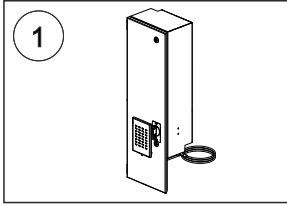
S.N	P-M Code	Quantity
1	P069001	1
2	P023197	1
3	P002300	1
4	P007252	1
5	P068616	1
6	P068650	1
7	P068651	1
8	P022086	1
9	M002913	1
10	P024054	1
11	P002332	1
12	P002014	1
13	P002331	1
14	P002330	1
15	P002299	1



11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE

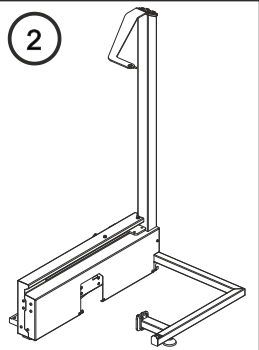
11.15 M009175 - ADR-M1-5G / 5E - X-Achse, Power Control Panel und Spießdrehachse

1

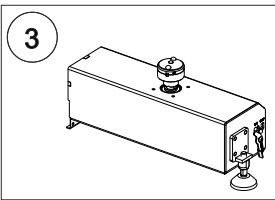
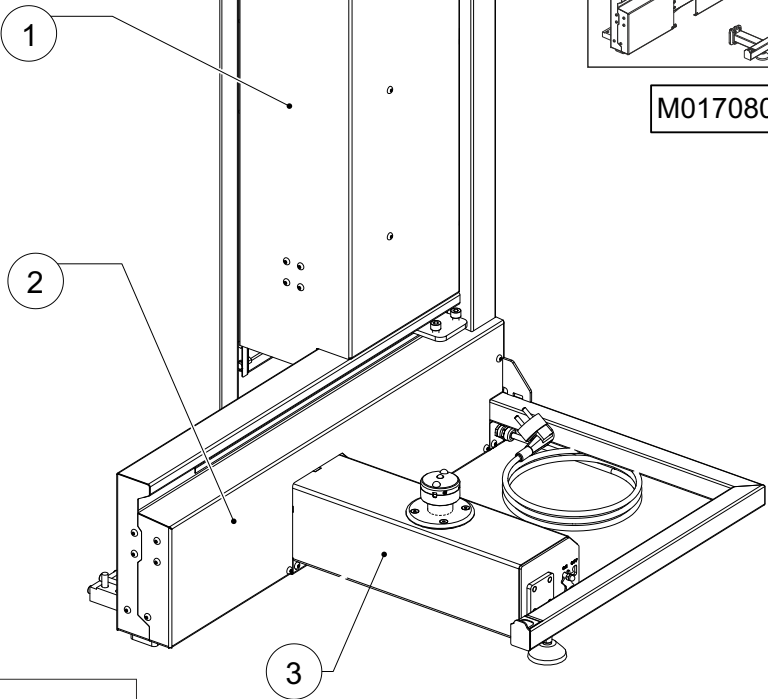


M011146

M012435



M017080



M010432

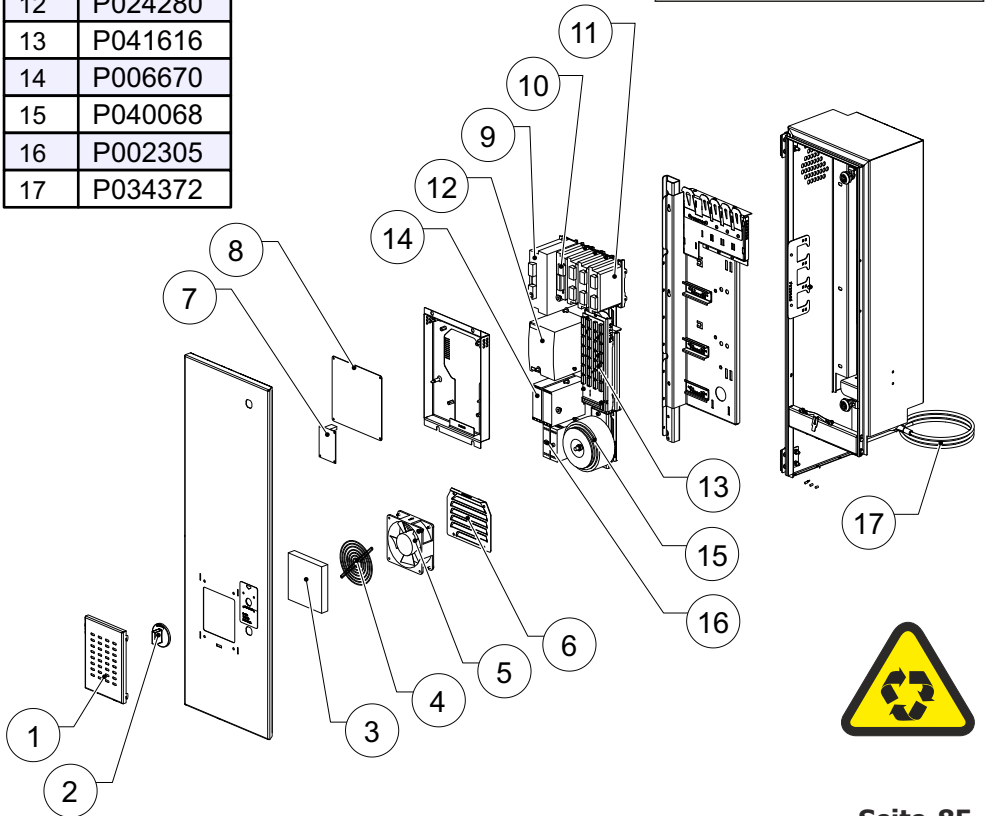
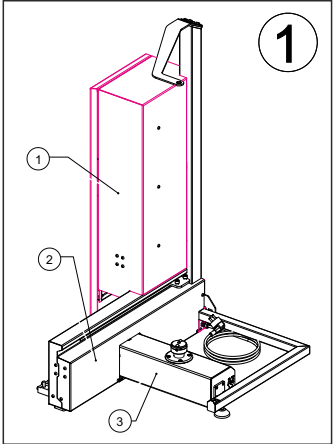


11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE
11.16 M011146 - ADR-M1-5G / 5E - Power Control Panel

1

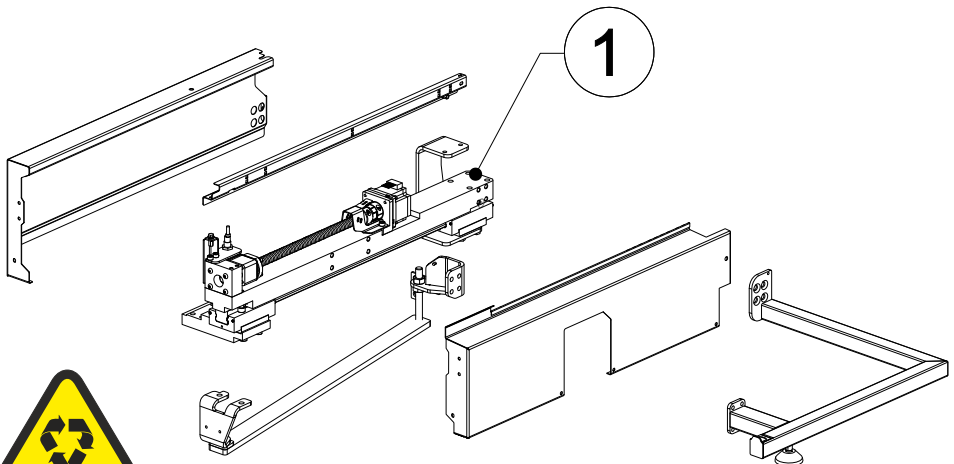
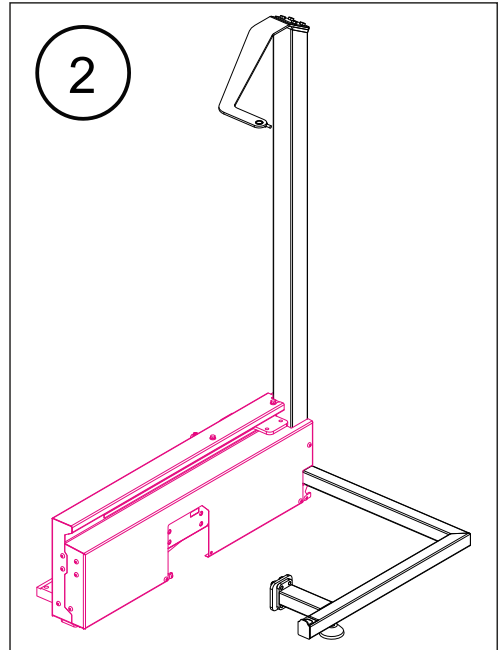
M011146

S.N	P-M Code
1	P066132
2	P007514
3	P034653
4	P009086
5	P026639
6	P026642
7	P024786
8	P024343
9	P013387
10	P024356
11	P002296
12	P024280
13	P041616
14	P006670
15	P040068
16	P002305
17	P034372



1

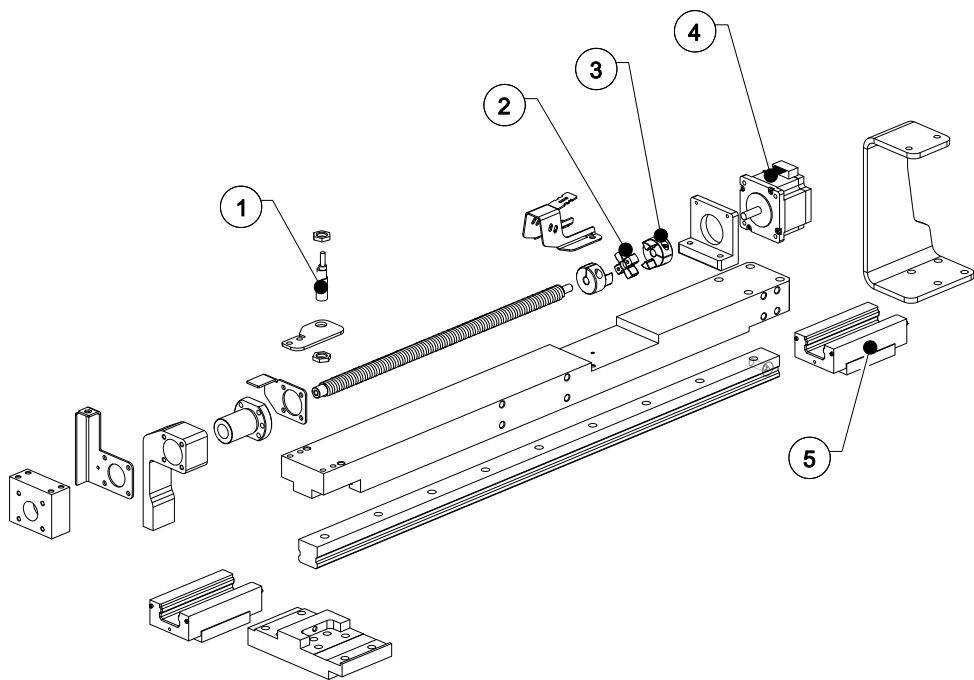
M017080 - 1



11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE
11.18 M017080-2 - - ADR-M1-5G / 5E - X-Achse > Detail

1

M017080-2



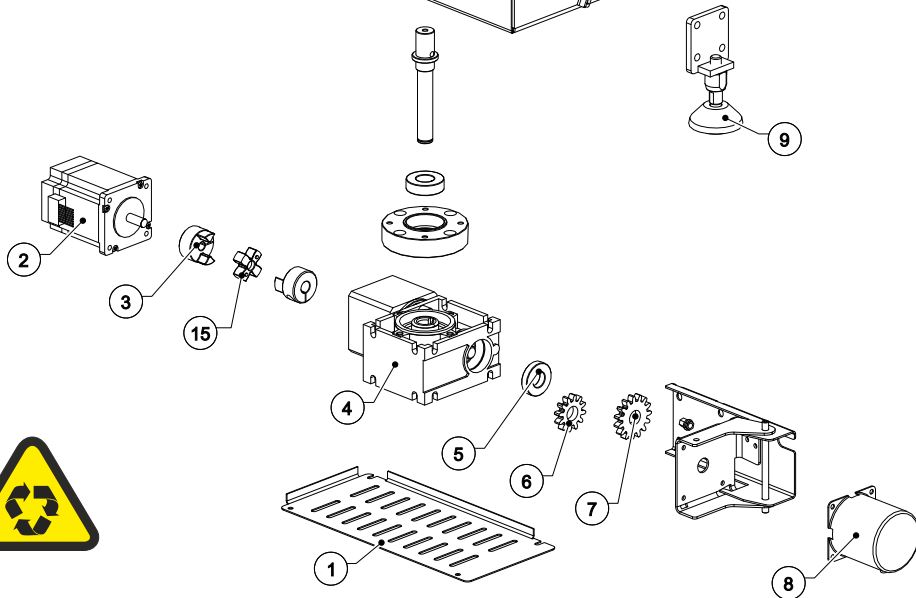
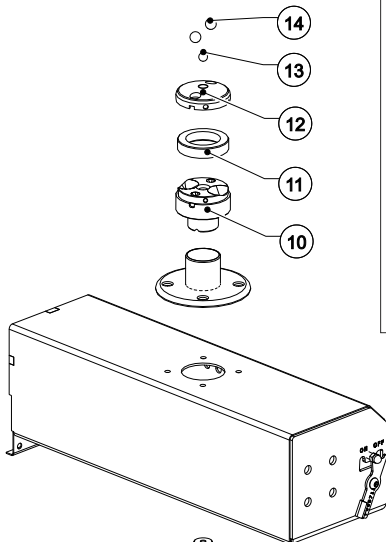
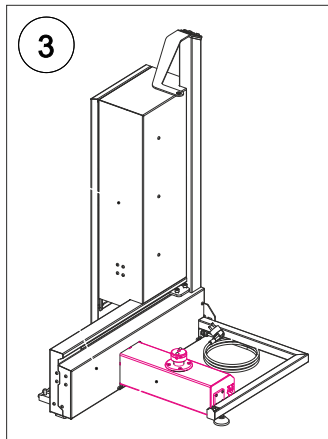
S.N	P-M Code
1	P021201
2	P002299
3	P002300
4	P002301
5	P018859

11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE
11.19 M010432 - ADR-M1-4G / 4E / 5G / 5E - Spießdrehachse

M010432

1

S.N	P-M Code	Quantity
1	P069001	1
2	P023197	1
3	P002300	1
4	P007252	1
5	P068616	1
6	P068650	1
7	P068651	1
8	P022086	1
9	M002913	1
10	P024054	1
11	P002332	1
12	P002014	1
13	P002331	1
14	P002330	1
15	P002299	1



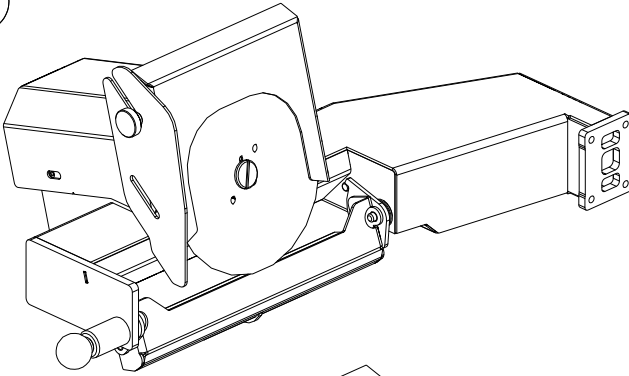
11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE

11.20 M012108 - ADR-M1-4G / 4E / 5G / 5E - Schmalschnittthebeleinheit - 1

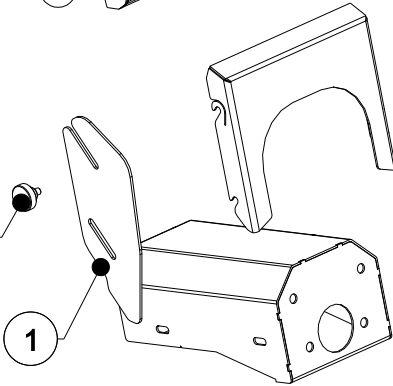
M012108-1

S.N	P-M Code
1	P023937
2	P001897
3	P002368
4	P002374
5	P001894
6	M011181
7	P001895

2

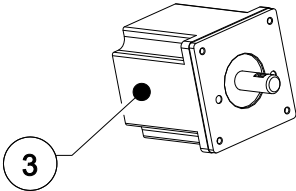


2



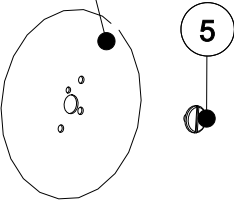
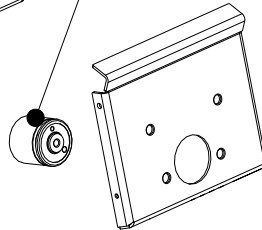
1

7

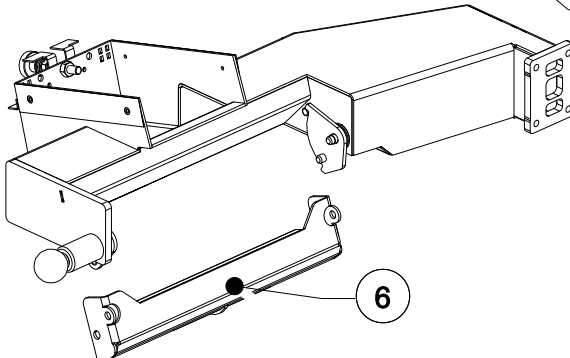


3

4



5



6

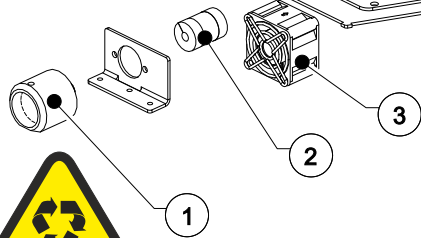
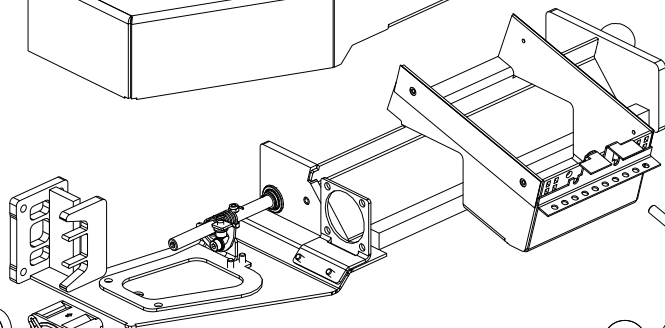
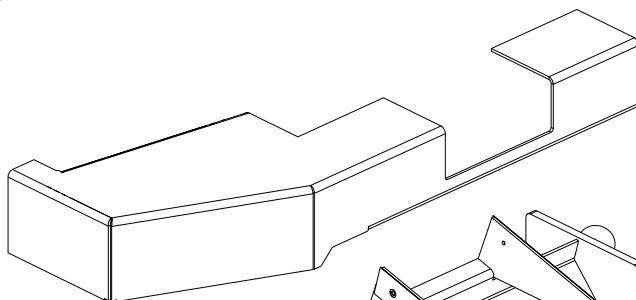
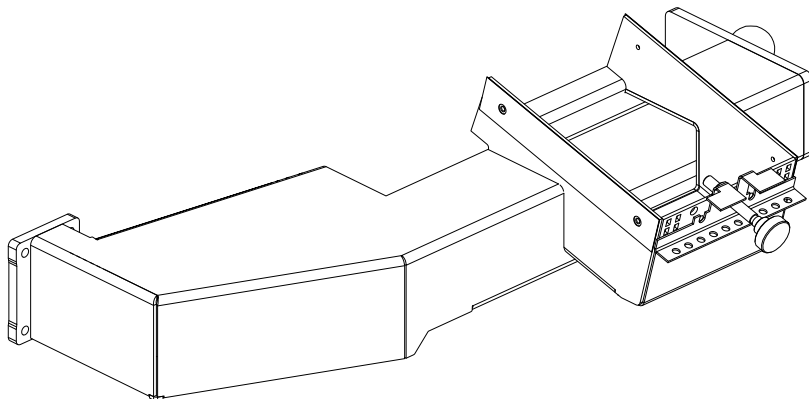


11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE

11.21 M012108 - ADR-M1-4G / 4E / 5G / 5E - Schmalschnittthebeleinheit - 2

2

M012108-2



4



1

2

3

S.N	P-M Code
1	M013475
2	P005693
3	P028704
4	P001903

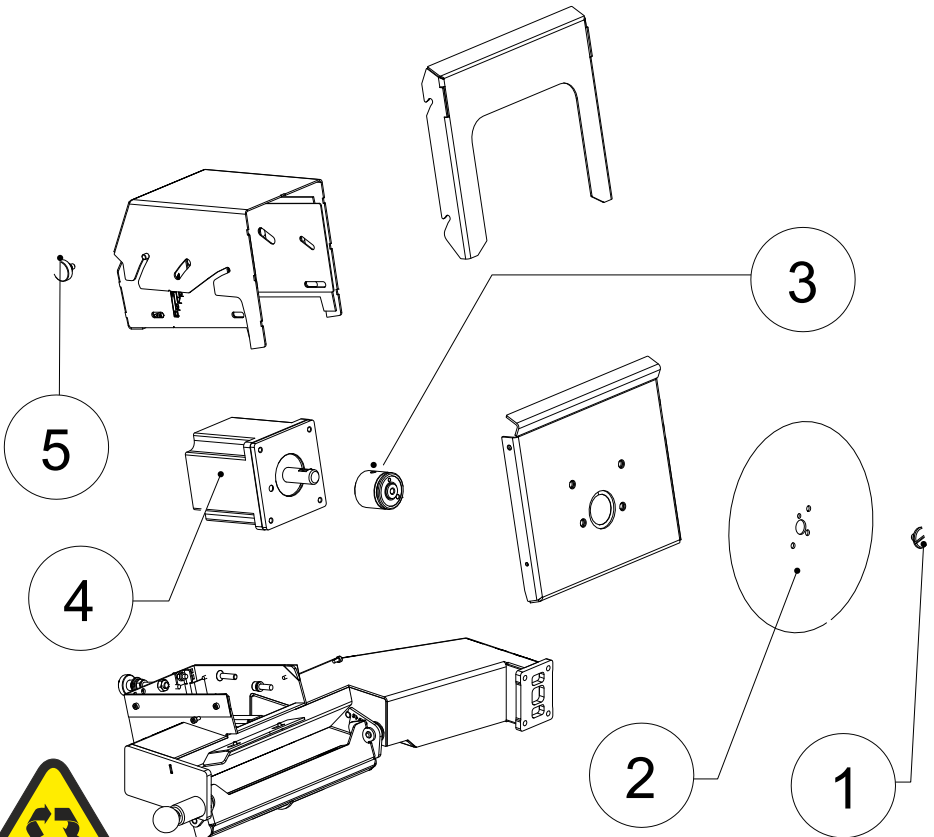
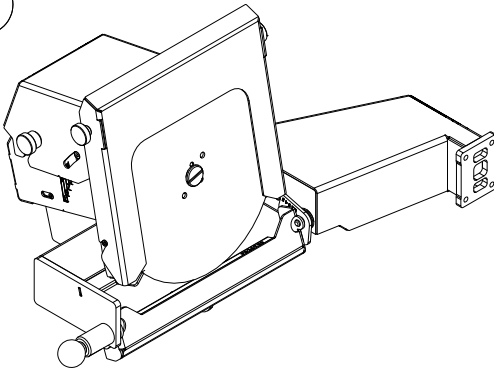
11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE

11.22 M012108 - ADR-M1-4G / 4E / 5G / 5E - Breitschnitt-Schneidarmeinheit - 1

M012519-1

S.N	P-M Code
1	P001894
2	P008796
3	P001895
4	P002368
5	P001897

2

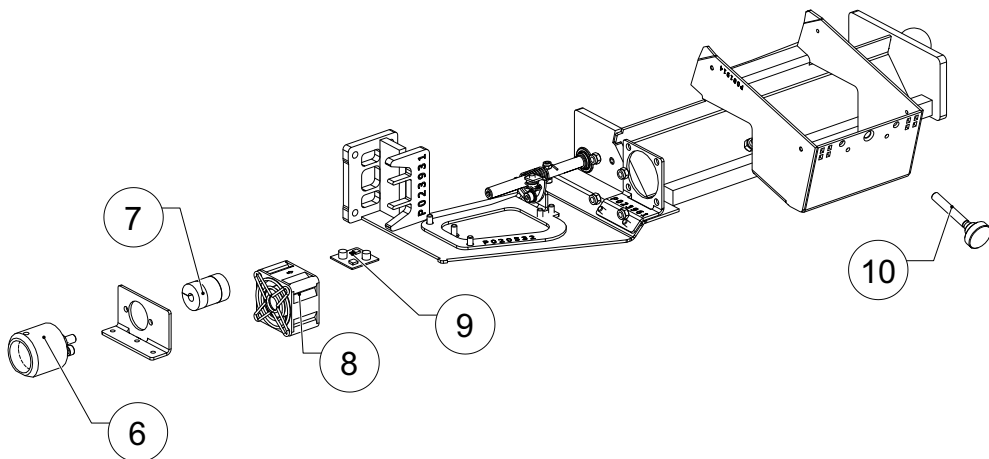
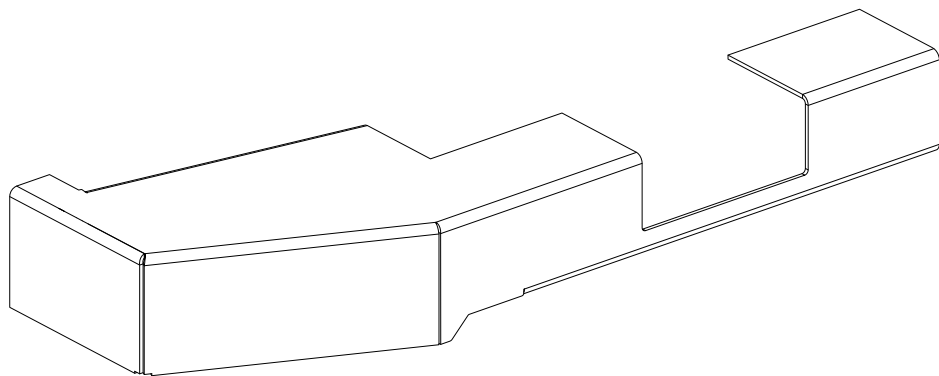


11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE

11.23 M012108 - ADR-M1-4G / 4E / 5G / 5E - Breitschnitt-Schneidarmeinheit - 2

2

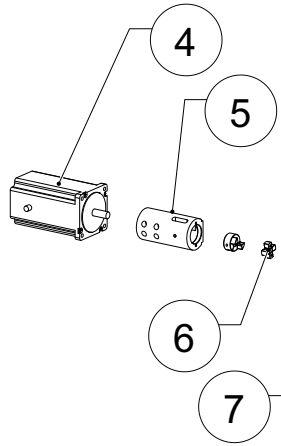
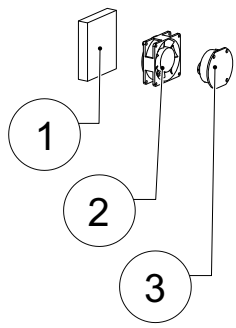
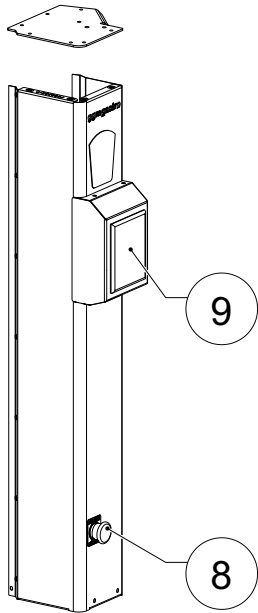
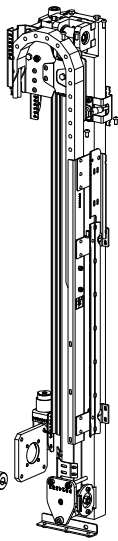
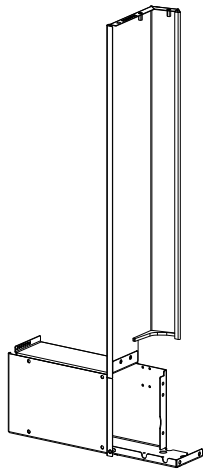
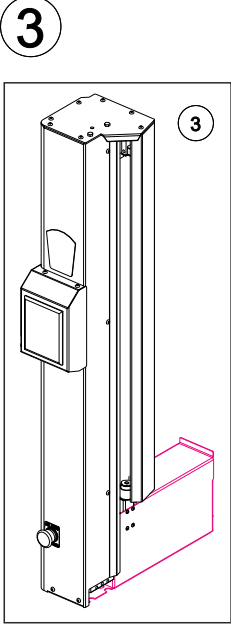
M012519-2



S.N	P-M Code
6	M013475
7	P020501
8	P028704
9	P063387
10	P001903

11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE
11.24 M011631 - ADR-M1-4G / 4E - Y-Achse - 1

M011631-1



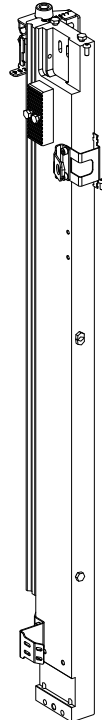
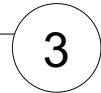
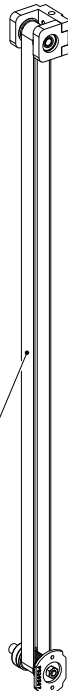
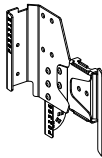
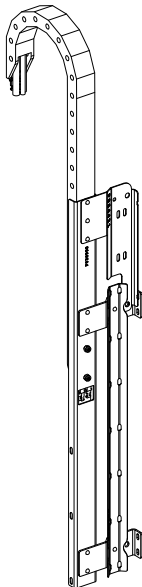
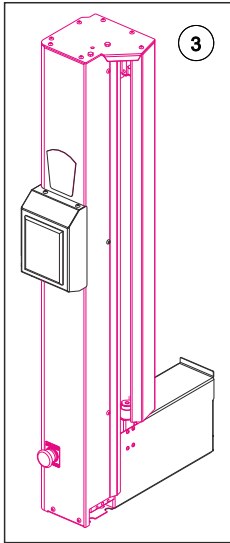
S.N	P-M Code
1	P013452
2	P013446
3	P017539
4	P019820
5	P019053
6	P032969
7	P003382
8	P002340
9	P023996

11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE
11.25 M011631 - ADR-M1-4G / 4E - Y-Achse - 2

3

M011631-2

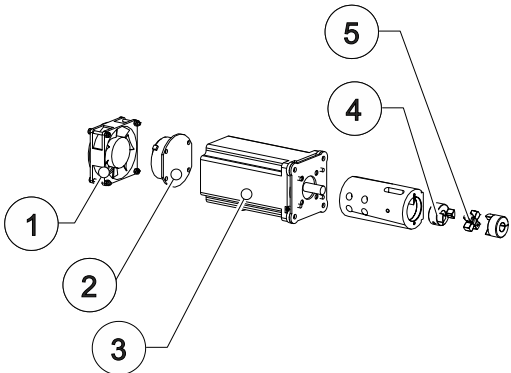
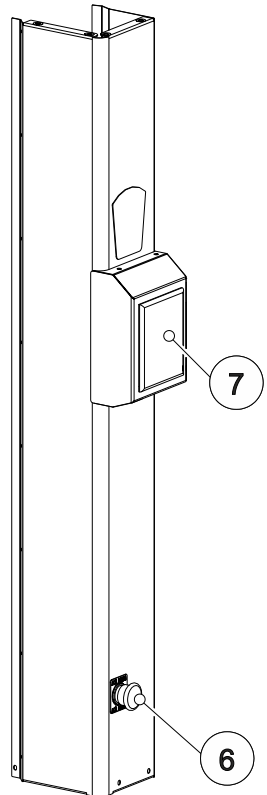
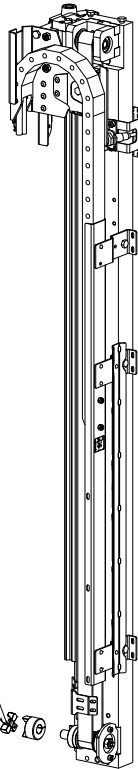
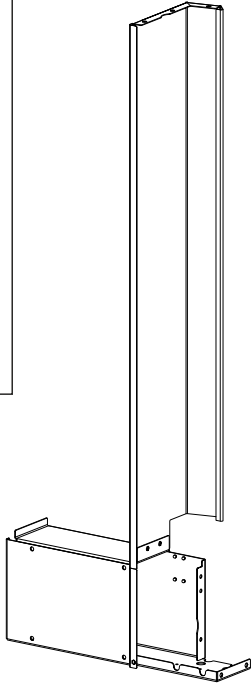
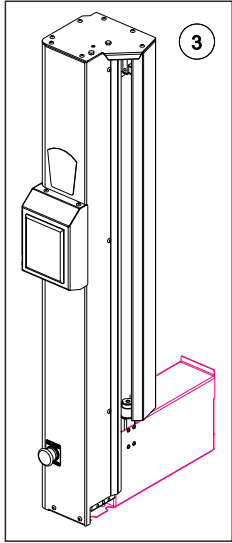
S.N	P-M Code
1	P026925
2	P021201
3	P025666



11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE
11.26 M011361 - ADR-M1-5G / 5E - Y-Achse - 1

M011361-1

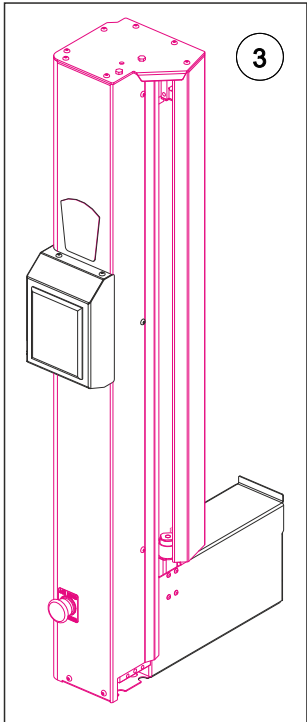
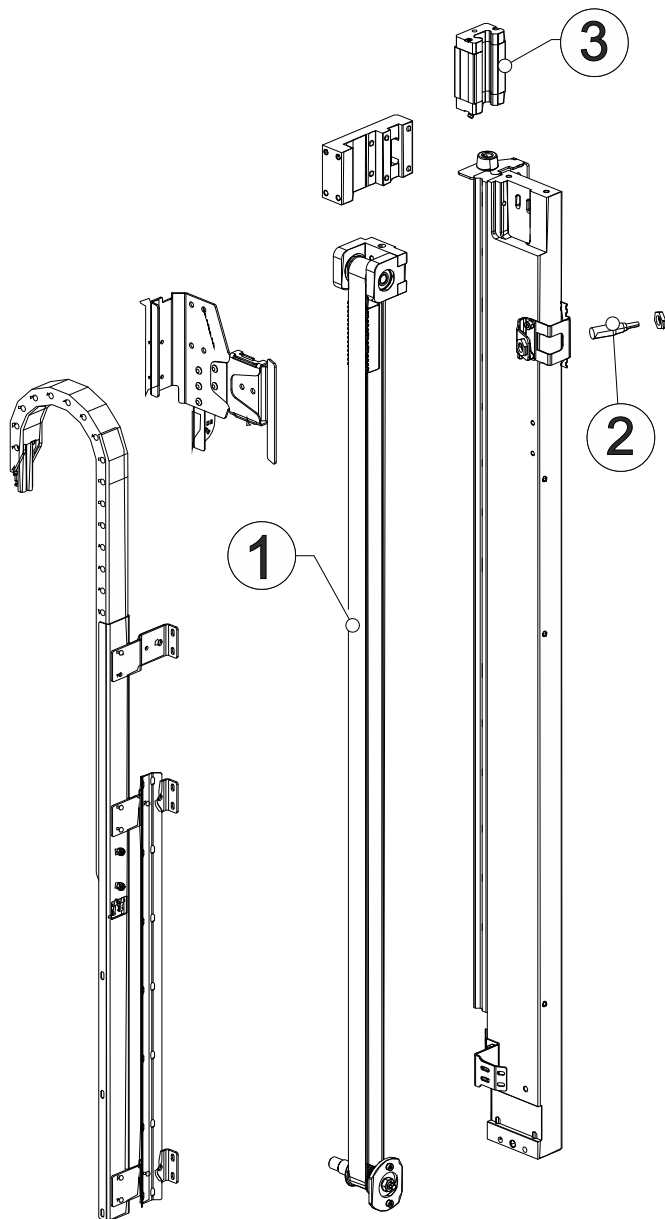
S.N	P-M Code
1	P013446
2	P017539
3	P019820
4	P003382
5	P002299
6	P013446
7	P017539



11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE
11.27 M011361 - ADR-M1-5G / 5E - Y-Achse - 2

M011361-2

3



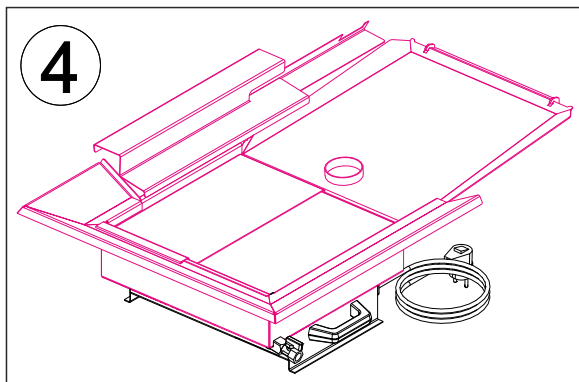
S.N	P-M Code
1	P020656
2	P021201
3	P025666



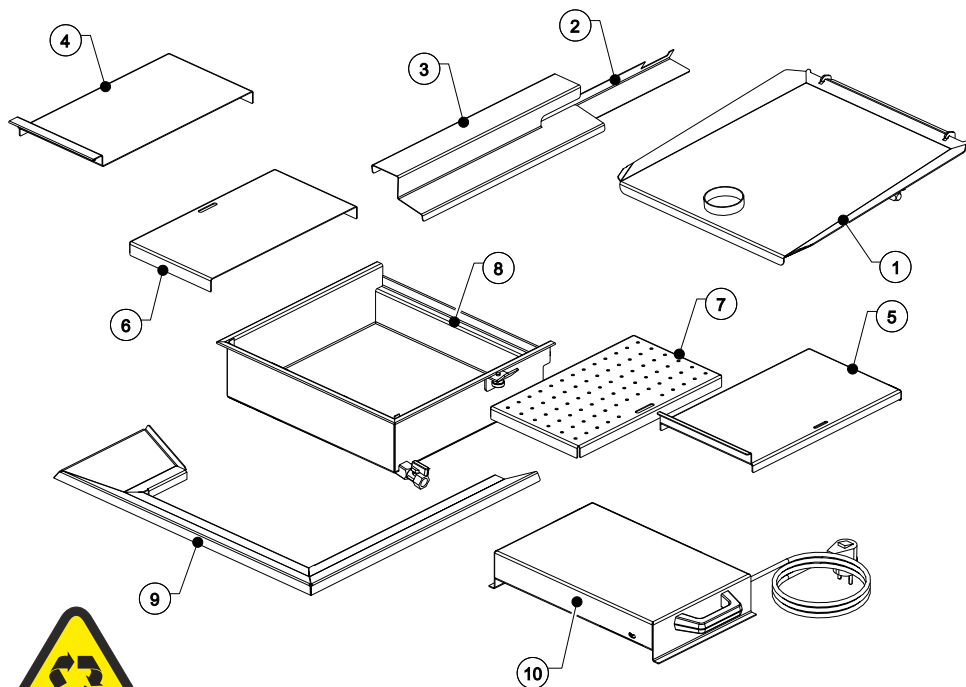
11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE

11.28 M012450 - ADR-M1-4G / 4E / 5G / 5E - Tray & Bainmarie - 1

M012450-1

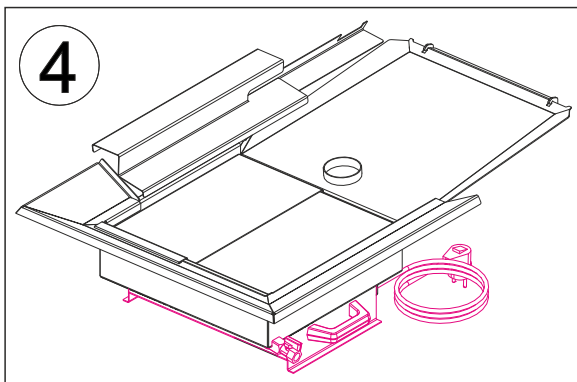


S.N	P-M Code
1	P032301
2	P028205
3	P023823
4	P032299
5	P032300
6	P032297
7	P032298
8	P032608
9	P029352
10	M010955



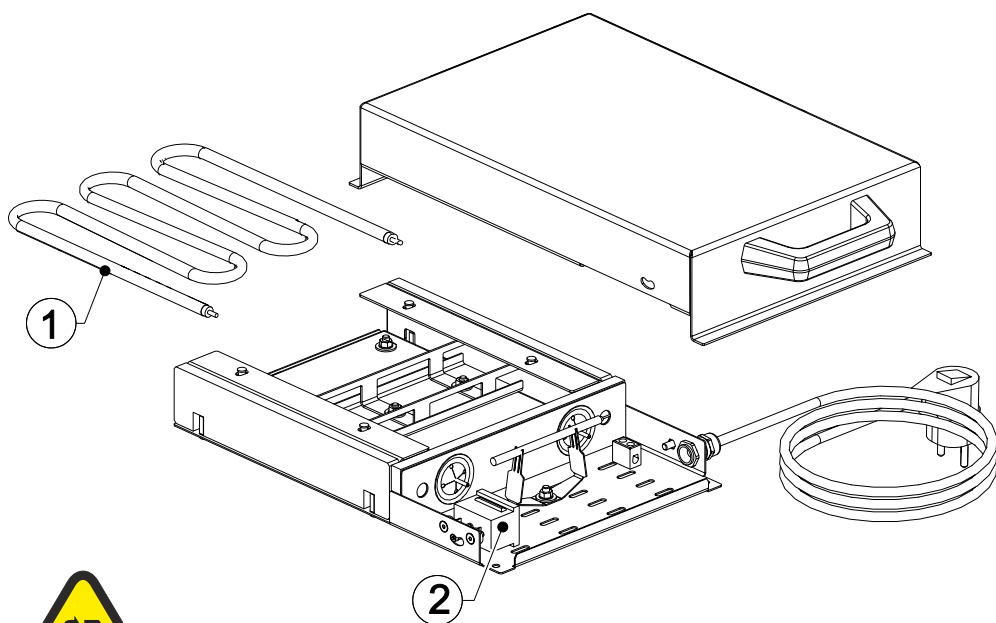
11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE

11.29 M012450 - ADR-M1-4G / 4E / 5G / 5E - Behälter & Bainmarie - 2



M012450-2

S.N	P-M Code
1	P033539
2	P012614

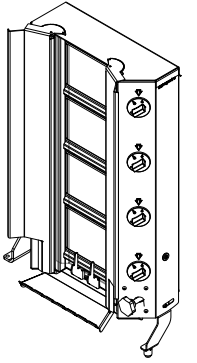


Warnung!!!
Die Stromversorgungsleitung Ihres Dönerroboters
unbedingt normgerecht erden muss
mit elektrischen Installationen verwendet werden!



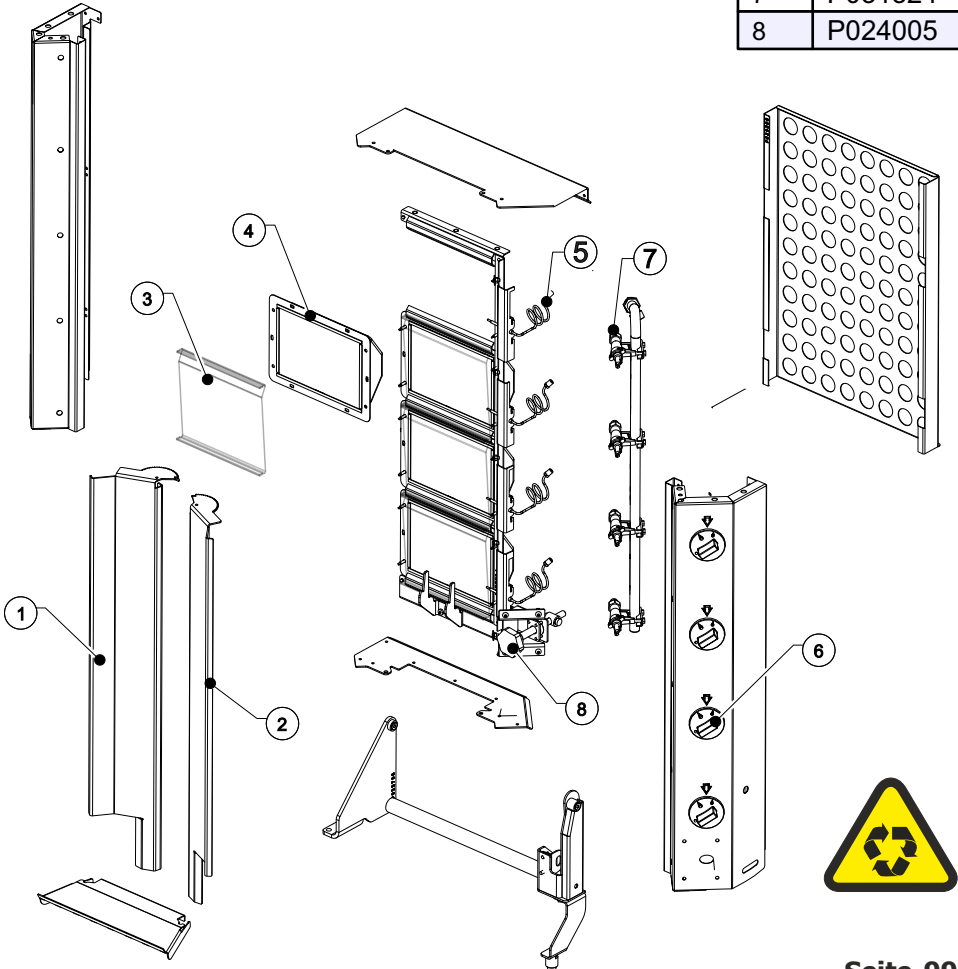
11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE
11.30 M011600 - ADR-M1-4G - Gaskocher

5



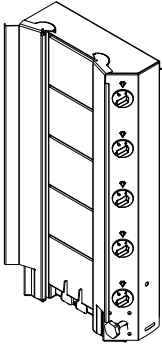
M011600

S.N	P-M Code
1	P033265
2	P033291
3	P031385
4	P001699
5	P018738
6	P000279
7	P031324
8	P024005



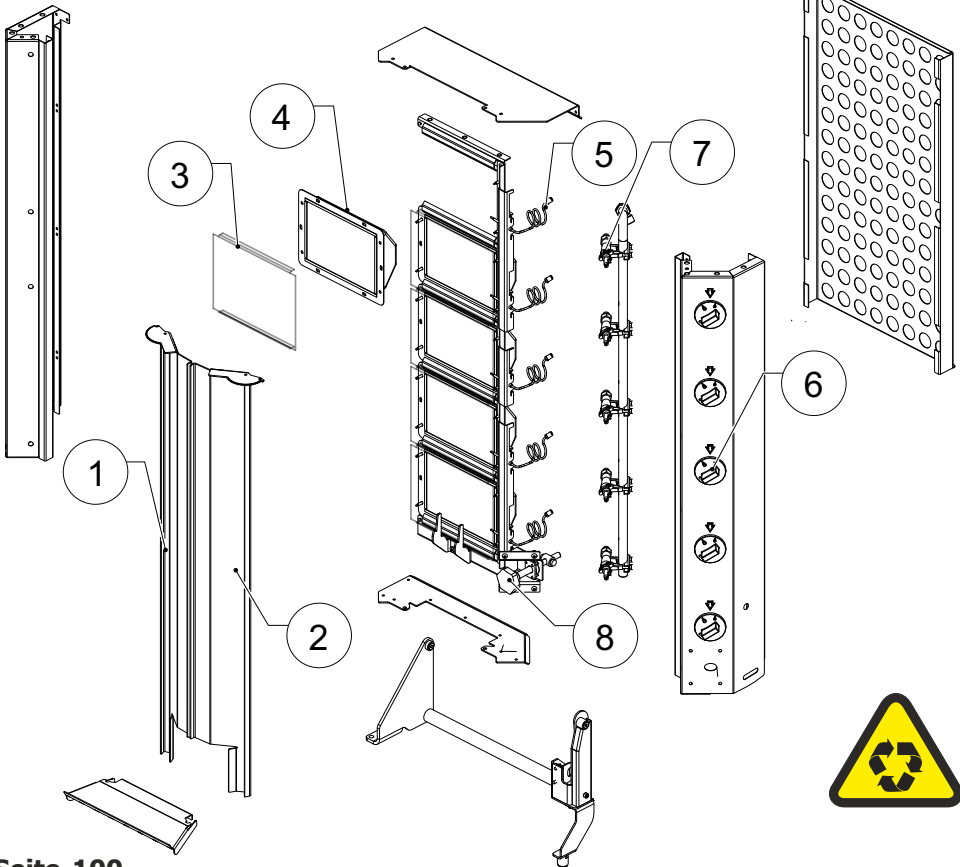
11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE
11.31 M011491 - ADR-M1-5G - Gaskocher

5



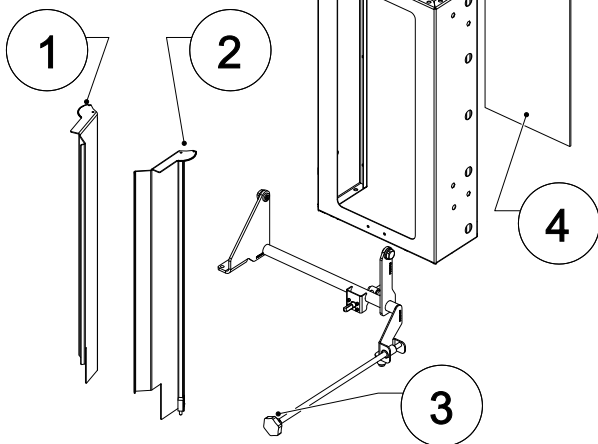
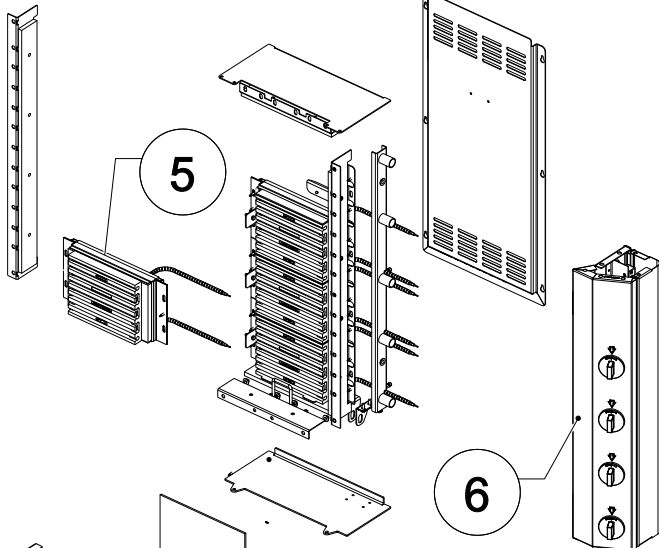
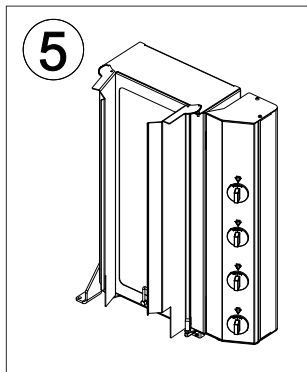
M011491

S.N	P-M Code
1	P033245
2	P033306
3	P023954
4	P001699
5	P018738
6	P000279
7	P031324
8	P024005



11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE
11.32 M014767 - ADR-M1-4E - Elektroherd - 1

M014767-1



S.N	P-M Code
1	P037971
2	P038084
3	P024005
4	P037979
5	M013432
6	M014770



Warnung!!!
Die Stromversorgungsleitung Ihres Dönerroboters
unbedingt normgerecht erden muss
mit elektrischen Installationen verwendet werden!

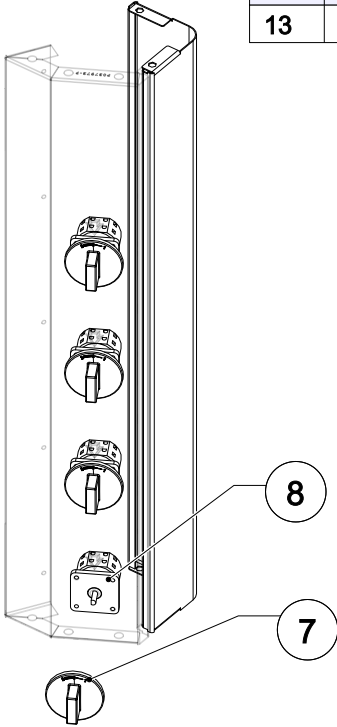
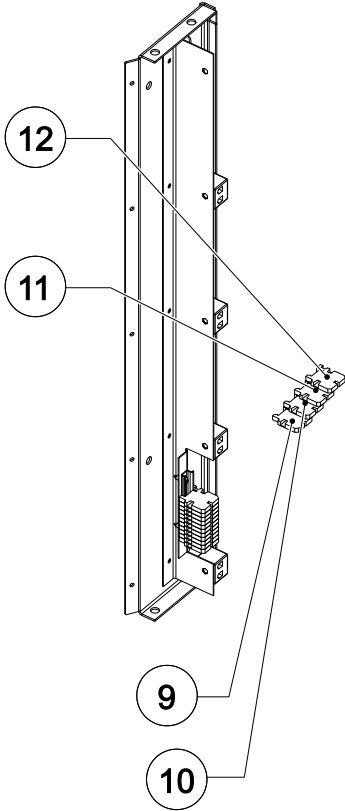
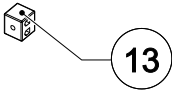
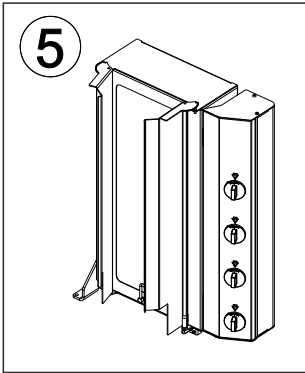


11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE
11.33 M014767 - ADR-M1-4E - Elektroherd - 2

M014767-2

M014770

S.N	P-M Code
7	P007514
8	P006575
9	P006659
10	P006666
11	P006667
12	P027803
13	P003027

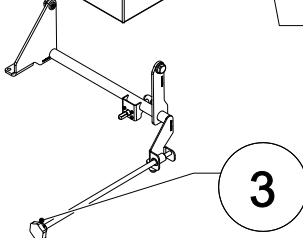
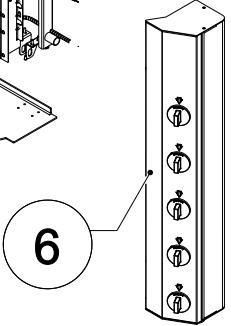
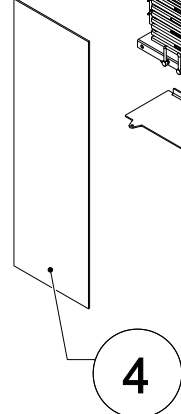
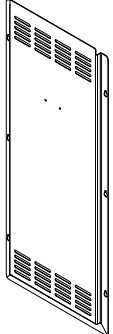
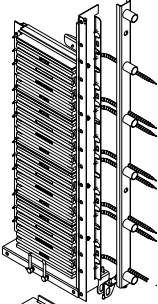
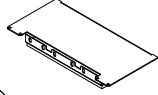
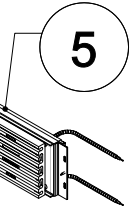
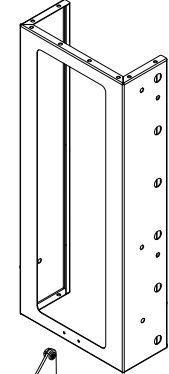
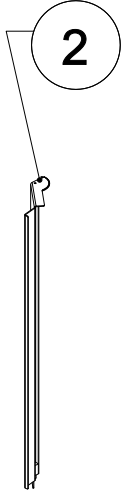
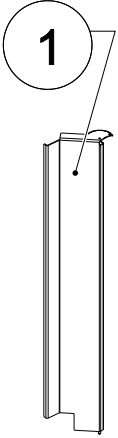
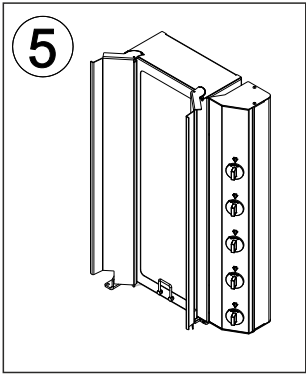


Warning!!!
 The power supply line of your Doner Robot necessarily grounding in accordance with standards must be used with electrical installations!



11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE
11.34 M014045 - ADR-M1-5E - Elektroherd - 1

M014045-1



S.N	P-M Code
1	P033722
2	P033723
3	P024005
4	P002691
5	M013432
6	M013774

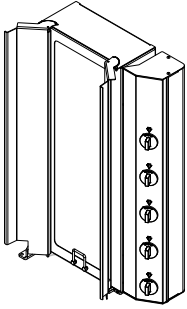


Warning!!!
 The power supply line of your Doner Robot necessarily grounding in accordance with standards must be used with electrical installations!



11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE
11.35 M014045 - ADR-M1-5E - Elektroherd - 2

5

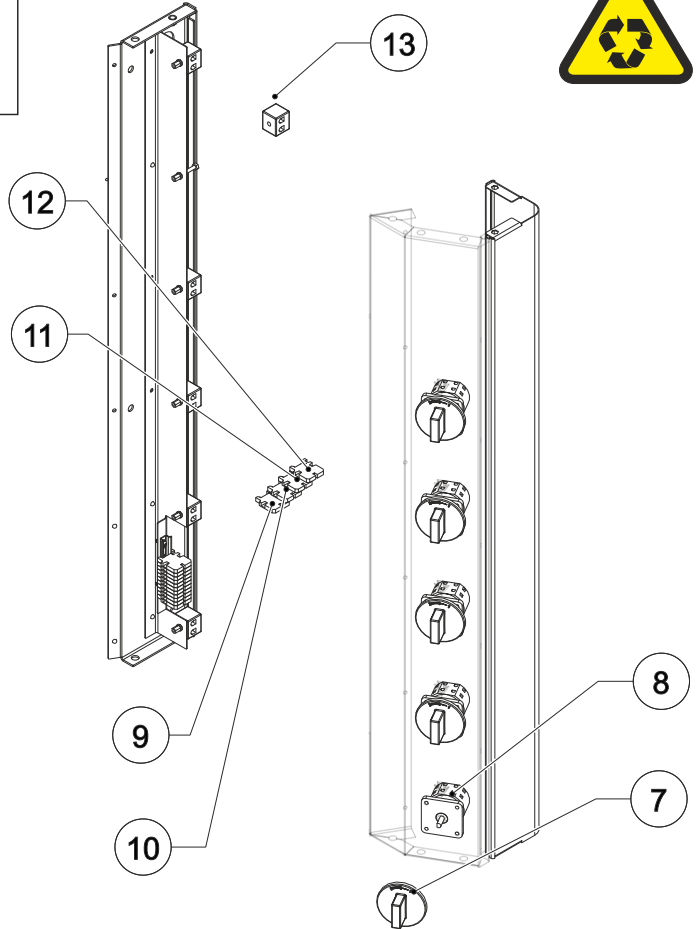


M014045-2

M013774



S.N	P-M Code
7	P007514
8	P006575
9	P006659
10	P006666
11	P006667
12	P027803
13	P003027



Warning!!!
 The power supply line of your Doner Robot necessarily grounding in accordance with standards must be used with electrical installations!

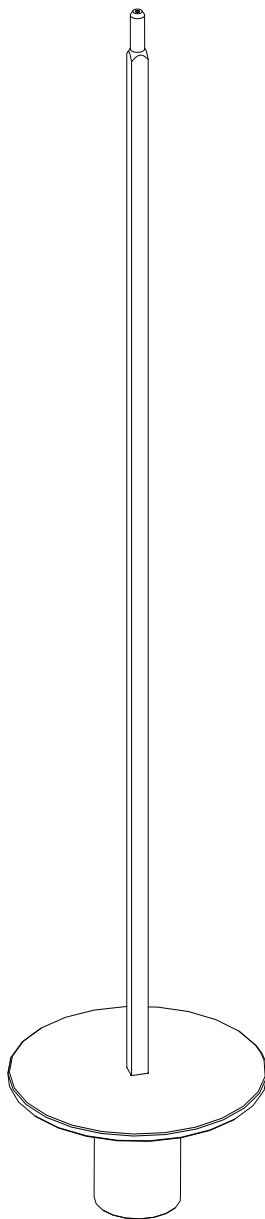


11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE

11.36 M012175 ADR-M1-4G / 4E - Standardmäßige 12 x 12-Vierkant-Spieße

6

M012175

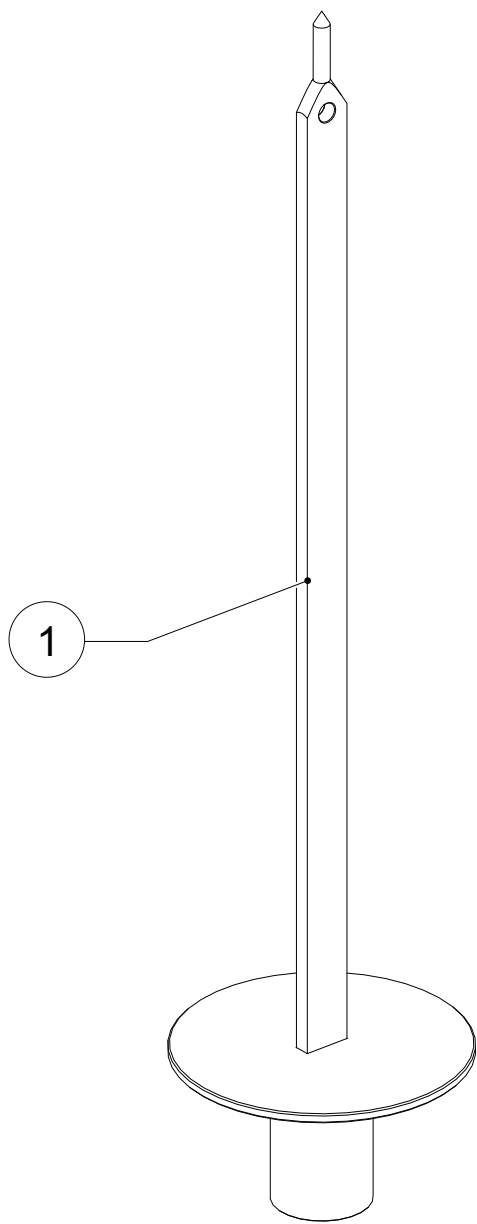


S.N	P-M Code
1	M012175

11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE
11.37 M013074 ADR-M1-4G / 4E - Optionaler 30 x 10-Flachschaft

6

M013074



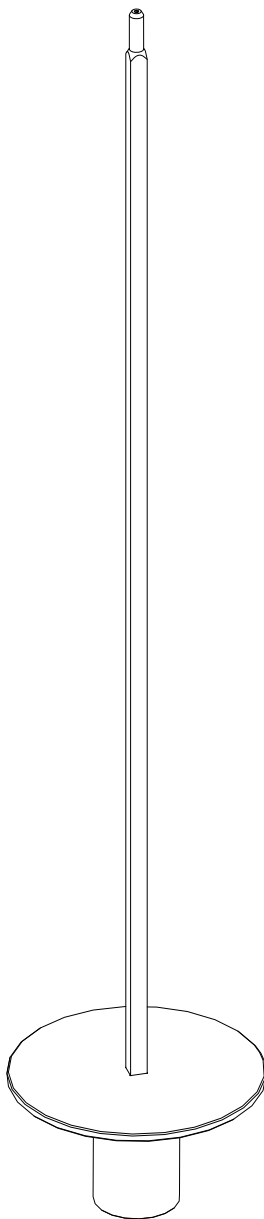
S.N	P-M Code
1	M013074

11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE

11.38 M000821 ADR-M1-5G / 5E - Standardmäßige 12 x 12-Vierkant-Spieße

6

M000821

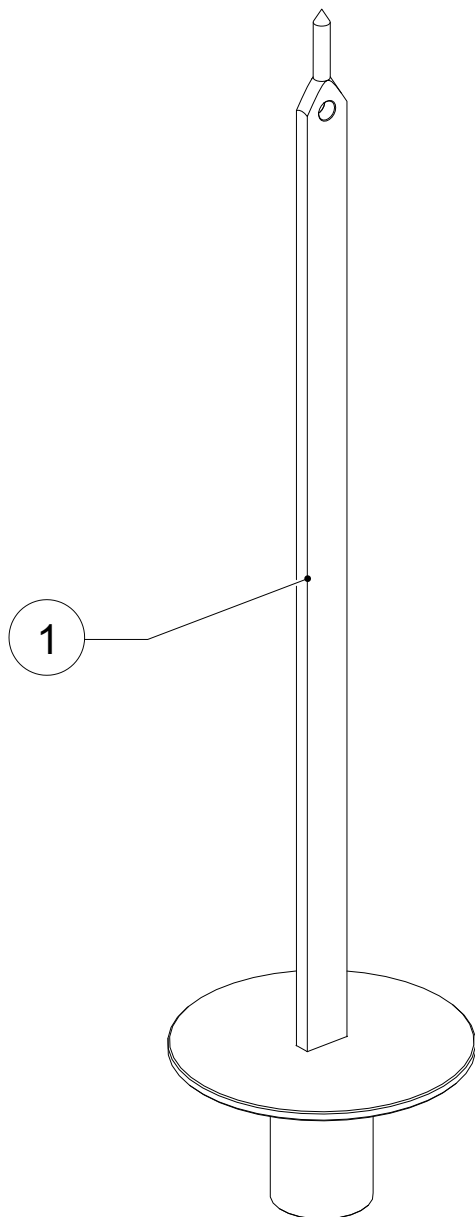


S.N	P-M Code
1	M000821

11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE
11.39 M012176 ADR-M1-5G / 5E - Optionaler 30 x 10-Flachschaft

6

M012176

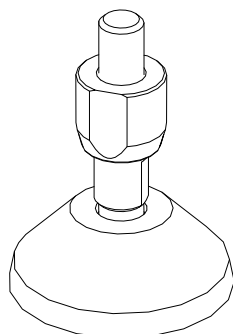
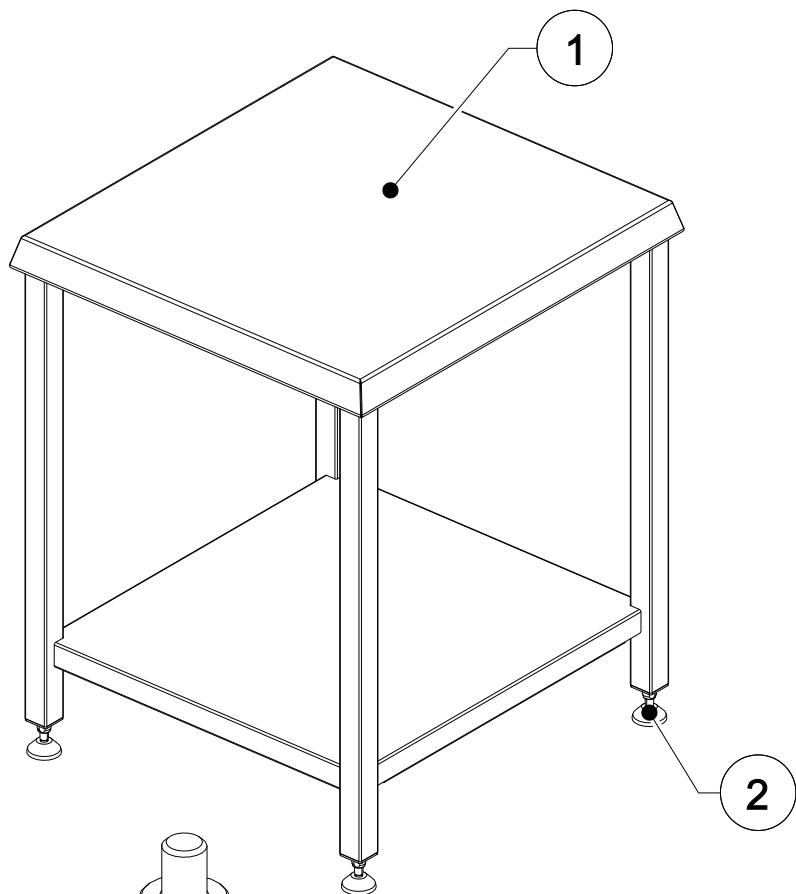


S.N	P-M Code
1	M012176

11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE
11.40 M014465 ADR-M1-4G / 4E / 5G / 5E - Robotertisch

7

M014465



M013393

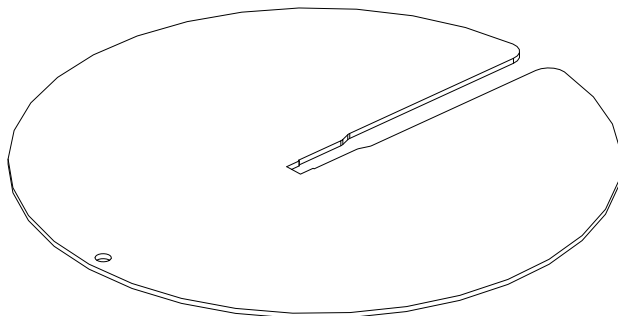


S.N	P-M Code
1	M014466
2	M013393

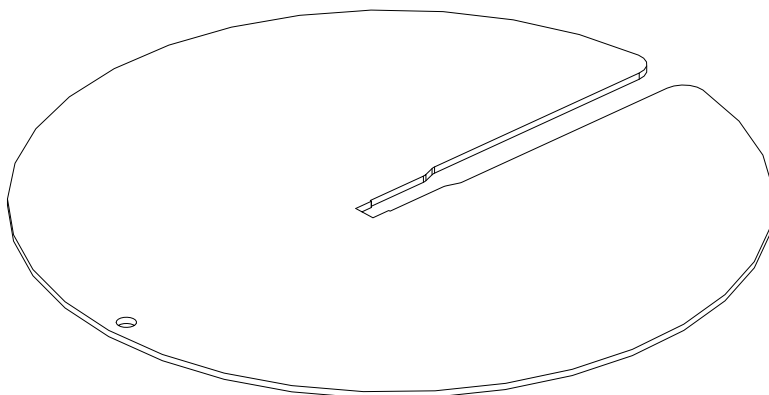
11. EXPLODIERTE MONTAGE UND LETZTE TEILE

11.41 P023612 - Spiegel Ø320 mm (Standard) - P023613 - Spiegel Ø440 mm (Optional)

8



P023612



P023613