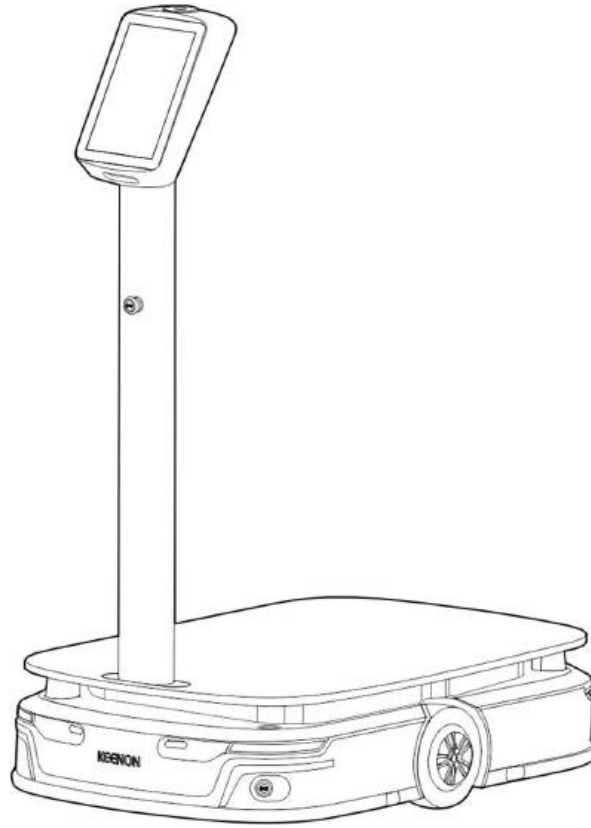


# BEDIENUNGSANLEITUNG



KBS Gastrotechnik GmbH – Schoßbergstraße 26 – 65201 Wiesbaden

# KEENON



Keenon S100  
Keenon Bedienungsanleitung für Transportroboter

# Erklärung

■Copyright © 2023 Shanghai KEENON Robotics Co., Ltd. All rights reserved.  
Ohne ausdrückliche schriftliche Erlaubnis von Shanghai KEENON Robotics Co., Ltd. (nachstehend "KEENON Robotics" genannt), ist es verboten für jedwede Einheit oder Einzelperson, Teile oder den gesamten Inhalt dieser Gebrauchsanleitung ohne Erlaubnis zu kopieren, abzuschreiben, überschreiben oder übersetzen und es ist nicht gestattet, diesen in irgendwelcher Form (elektronisch, durch Fotokopien, Aufzeichnungen usw.) zu kommerziellen Zwecken zu verbreiten.  
Die in dieser Gebrauchsanleitung genannten Produktspezifikationen und Informationen dienen nur als Referenz und können ohne vorherige Ankündigung aktualisiert werden. Sofern nicht besonders angegeben, dient diese Gebrauchsanleitung nur als Anleitung für die Verwendung. Alle Angaben zu Produkteigenschaften und Leistungen sowie zur Anwendung und Verwendung des Produkts stellen keine verbindliche Garantie oder Zusicherung jeglicher Art für KEENON Robotics dar.

## Verzeichnis

Erklärung.....	1
Einleitung.....	1
Sicherheitshinweise.....	1
2.1 Zu den Sicherheitshinweisen.....	1
2.2 Symbolerklärung.....	1
2.3 Sicherheitshinweise.....	2
2.4 Gebrauchsanweisung .....	4
Produktzusammensetzung.....	4
3.1 Außenaufbau und Bauteileintroduktion .....	4
3.2 Leistungsparameter .....	5
Betrieb.....	7
4.1 Einschalten/Ausschalten .....	7
4.2 Laden mit dem Ladegerät.....	8
4.3 Laden mit dem Ladestation.....	8
4.4 Notaus-Operation.....	9
Wartung und Pflege.....	10
5.1 Reinigen .....	10
5.2 Transport .....	11
Fehlerdiagnose .....	13
6.1 Liste der Anomalien und Fehlerbehebungen.....	13
Kundendienst nach dem Kauf .....	15

# Einleitung

- Industrierobotern mit mobiler Funktion fahren in Innenräume und sind für Fabriken, Lagerhäuser und andere industrielle Anwendungen geeignet.
- Durch die Kombination von maschinellem Sehen und Lidar realisieren diese Roboter die Kernfunktionen der vollständigen autonomen Positionierung und Navigation sowie intelligenten Hindernisumgehung, sodass sie in industrielle Umgebungen völlig autonom bewegt werden können. Sie bieten Dienstleistungen wie Gütertransport, Online-Materialzuführung und Zwischenmaterialtransport.

## Sicherheitshinweise


### 2.1 Zu den Sicherheitshinweisen


Bitte befolgen Sie die Bedienungsanleitung für diesen Roboter vor der Verwendung und vermeiden Sie alle Operationen, die über die Anweisungen in der Bedienungsanleitung hinausgehen.


In dieser Bedienungsanleitung werden Sicherheitshinweise und richtige Handlungsweisen für die Verwendung des Geräts und des Ladegeräts angegeben. Die in dieser Bedienungsanleitung aufgeführten Hinweise jedoch nicht alle möglichen Situationen abdecken. In allen Fällen (z. B. wenn das Gerät nicht richtig funktioniert, wenn das Gerät umkippt) hat die Sicherheit des Bedieners, von Fußgängern und von Personen in der Umgebung oberste Priorität. Bitte immer die Hinweise zur Installation und Verwendung des Geräts beachten und diese Bedienungsanleitung an einem Ort aufbewahren, an dem sie jederzeit abrufbar ist.

### 2.2 Symbolerklärung

Die folgende Symbolkategorie erklärt das Ausmaß von Verletzungen oder Schäden, die auftreten können, wenn Warnungen nicht befolgt werden oder wenn das Gerät und die zugehörige Ausrüstung falsch verwendet werden. Bitte diese Inhalte gründlich verstehen, bevor Sie diese Bedienungsanleitung lesen.

 Warnung	Betriebsverbot und Warnung: Nichtbefolgen kann zu Erblindung, Verletzungen, Verbrennungen (durch hohe oder niedrige Temperaturen), Elektroschocks, Knochenbrüchen, Vergiftungen und anderen Schäden führen, deren Nachwirkungen dauern können und die eine stationäre Behandlung oder eine längere Klinikaufenthalt erforderlich machen.
--	--

 Vorsicht	Achtung: Nichtbefolgen kann zu Verletzungen, Verbrennungen, Elektroschocks usw. führen, jedoch ist eine stationäre Behandlung oder eine längere Klinikaufenthalt nicht erforderlich.
---	--

 Achtung	Achtung: Nichtbefolgen kann zu Schäden an Wohnungen und Eigentum sowie zu Schäden an Tiere und Haustiere führen.
---	--

## 2.3 Sicherheitshinweise



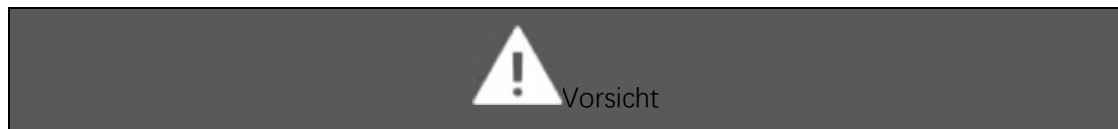
- Unabhängig davon, ob der Ladegerät angeschlossen ist, bitte nicht auf die Stromkabel treten oder zu große Kraft darauf ausüben, um Schäden am Ladegerät oder Elektroschocks zu vermeiden.
- Nur original Ladestationen, die speziell vom Hersteller zur Verfügung gestellt wurden, sollten verwendet werden. Versuchen Sie nicht, die Batterie des Roboters zu öffnen oder zu modifizieren, um Explosionen der Batterie oder Leckagen von Batterieflüssigkeit zu vermeiden. Für Batterieaustausch oder Reparatur rufen Sie bitte die Kundendienst-Hotline.
- Dieses Produkt ist mit einem Lidar ausgestattet, die für die Positionierung und Navigation dient. Bitte nicht direkt in die Laserstrahlen schauen.
- Bitte nicht mit nasse Hände den Roboter laden.
- Die Verwendung des Produkts in extrem heiße (über 40°C) oder kalte (unter 0°C)

Umgebungen ist untersagt.

■ Die Chemikalien in der Batterie dieses Geräts können die Umwelt verschmutzen. Vor der Entsorgung des Roboters muss die Batterie aus dem Gerät entfernt werden und an einen fachkundigen Batterierücknahmestelle zur Entsorgung übergeben werden.

■ Wenn die Batterie Leckagen hat, vergewissern Sie sich, dass sie nicht mit Augen oder Haut in Kontakt kommt. Bei unbeabsichtigten Kontakt waschen Sie sofort die Hände mit klarem Wasser und spülen Sie die Augen aus. Bei anhaltenden Beschwerden suchen Sie sofort einen Arzt auf.

■ Bitte nicht das Gerät modifizieren, um Schäden an der inneren Schaltung zu vermeiden. Wenn der Roboter beschädigt ist, rufen Sie bitte die Kundendienst-Hotline für Reparatur.



■ Während der Verwendung des Roboters, bitte nicht die Finger oder andere Gegenstände in die Förderbänder oder andere rotierende Teile des Roboters einfügen, um Verletzungen zu vermeiden.

■ Während der normalen Arbeit des Roboters, bitte nicht versuchen, die Gehäuse des Roboters zu öffnen, um Elektroschocks oder andere Sicherheitsrisiken zu vermeiden.

■ Bitte nicht den Roboter in der Nähe von Treppen, Rolltreppen oder anderen Bereichen mit Sturzgefahr einsetzen. Falls erforderlich, bitte Schutzmaßnahmen wie Zäune hinzufügen.

■ Bitte nicht den Roboter auf Treppen, unebenen Böden (Höhenunterschied über 1 cm, Neigungswinkel größer als 5°), dicken Teppiche (Teppichdicke über 1 cm) oder nasse Böden verwenden.

■ Bitte nicht Dekorationen platzieren, die die Sensoren verdecken könnten und die Funktion des Roboters beeinträchtigen.

■ Bitte nicht Flüssigkeiten wie Getränke oder Fremdkörper in das Innere des Roboters einlassen.

■ Beim Verschieben oder Transport des Roboters, bitte nicht zulassen, dass er umkippt oder stürzt.

■ Dieses Produkt darf nicht von körperlich, sensorisch oder geistig behinderten Personen sowie von Personen ohne entsprechende Erfahrung und Kenntnisse (einschließlich Kinder) verwendet werden, es sei denn, sie werden von einem Erziehungsberechtigten beaufsichtigt oder angewiesen, um sicher mit diesem Produkt umzugehen.

■ Bereiche mit rein schwarzen (wie Sockelleisten), reflektierenden (wie Spiegeln) oder volltransparenten (Erdgeschossfenster, Glas Türen) Objekte unter einer Bodenhöhe von 22 cm können die Radarreflexion stören und zu abnormen Bewegungen des Roboters führen. In diesem Fall muss der Ort umgebaut werden (z. B. durch die Platzierung von Dekorationen).

## 2.4 Gebrauchsanweisung



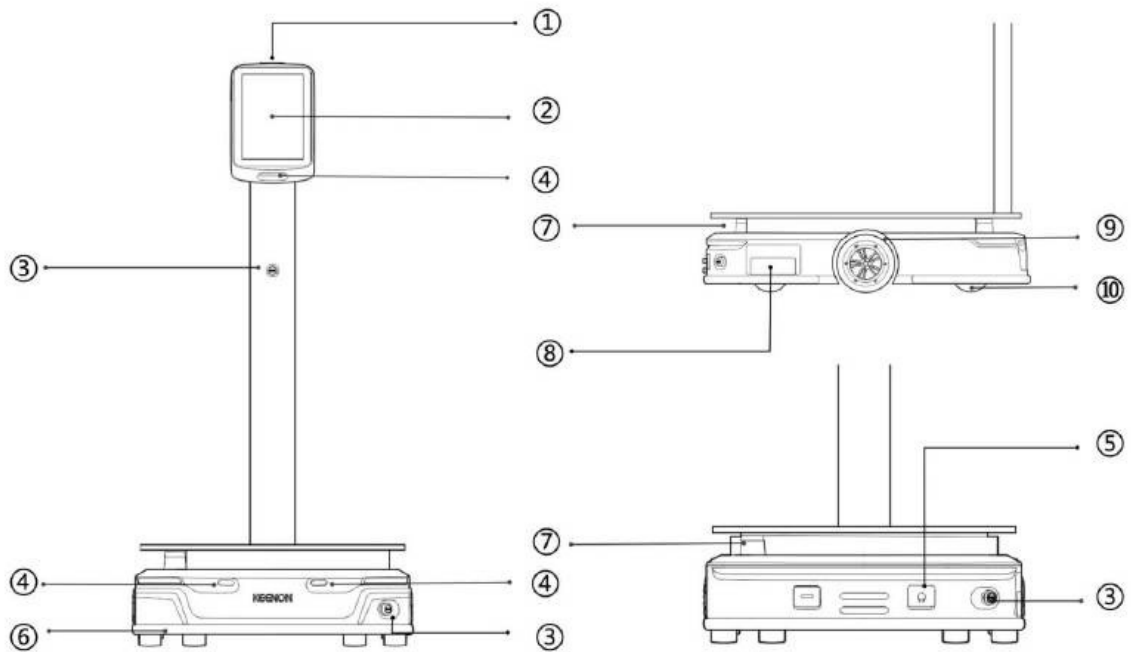
### Achtung

- Der Bedienungspersonal ist aufgefordert, vor der Verwendung diese Anleitung zu lesen und sich gründlich mit der korrekten Bedienung des Geräts vertraut zu machen.
- ■ Nicht das Gerät in Umgebungen mit starken Mengen an Staub, Sand, Schnee, Eis, Wasser, Feuchtigkeit, Salzwasser oder Salznebel aussetzen, da dies zu Fehlfunktionen des Roboters führen könnte.
- Nicht Gegenstände, die die Traglast überschreiten, auf dem Tablett abstellen. Andernfalls könnte dies zu Verletzungen, Fehlfunktionen, Unbrauchbarkeit oder Beschädigung umliegender Objekte führen.
- Nicht den Roboter in Bereiche mit einer Breite, die unter die Mindestbreite für die Bewegung des Roboters liegt (Minstdurchgangsbreite 90 cm, Mindestwenderadius 120 cm), einsetzen.
- Nicht Tablett oder Regale verwenden, die größer als das Tablett des Geräts sind, da dies zu Kollisionen beim Wenden des Geräts führen könnte.
- Schlagen und ähnliche Handlungen sind untersagt, da sie zu Beschädigungen des Roboters führen könnten.
- Sicherstellen, dass die Bedienungspersonal sofort auf unvorhergesehene Situationen während der Bewegung des Geräts reagieren können. Bei Gefühl von Gefahr, bitte die Notaus-Taste drücken. Andernfalls könnte dies zu Verletzungen oder Beschädigungen von Benutzer, Drittparteien oder umliegender Objekte führen.
- Wenn Wartungsarbeiten durchgeführt werden oder das Batterieladegerät für längere Zeit nicht verwendet wird, bitte unbedingt die Stromkabel aus der Steckdose ziehen.
- Das Gerät sollte in einem Temperaturbereich von -15°C bis 45°C und einem Feuchtigkeitsbereich von 20% RH bis 80% RH aufbewahrt werden.
- Wenn sich die Innenräume, in denen das Gerät betrieben wird, signifikant verändert haben (Neugestaltung, Verwendung des Geräts an einem neuen Ort, Neuordnung von Innenräumeinhalt wie Zielorte, Regale etc.), ist eine erneute Kartierung erforderlich.

# Produktzusammensetzung

## 3.1 Außenaufbau und Bauteileintroduktion





Strukturdiagramm von industrieller Mobilroboter

1. Visuelles Modul	2. Bedienbildschirm	3. Not-Aus-Taste	4. Stereoskopisches Sichtsystem
5. Manuelles Ladeanschluss	6. Sicherheitsstoßleiste	7. Lidar	8. Schnellwechselbatterie
9. Antriebsräder	10. Universalrad		

### 3.2 Leistungsparameter

Projekt	Leistungsindikator	Parameter
Grundparameter	Außenabmessungen	925mm*620mm*1282 mm
	Gangweitenanforderung	1200mm
	Eigengewicht	90.6kg
	Wege der Mensch-Maschine-Interaktion	≥10.1 Zoll LCD-Bildschirm
	Kommunikationsweise	4G/WIFI
	Nennlast	120kg (inkl. Regal)
Bewegungsperformance	Antriebsweise	Differenzielles Radantrieb (Zweiräder)
	Nennfahrgeschwindigkeit (leer)	0.2 ~ 1m/s
	Nennfahrgeschwindigkeit (bei Nennlast)	0.2 ~ 1m/s
	Fahrtrichtung	Einfachrichtungsfahrt
	Drehkapazität	360°-Drehung auf dem Standplatz möglich
Navigations- und Positionierungssystem	Navigationsweise	Laser-SLAM
	Führungs- und Positionsgenauigkeit	±10cm
	Genauigkeit der Halteposition	±10cm
	Genauigkeit des Haltewinkels (°)	±10°
Stromversorgungsmethode	Batterietyp	Lithium-Polymer-Batterie
	Batteriekapazität	48V15Ah
	Nominale Reichweite	8h (unter gemischten Betriebsbedingungen) (<100 kg)
	Ladezeit	4h(Unterstützt automatische und manuelle Ladung sowie Batterieaustausch)
	Ladeeingangstrom	100-240V~,3.5A(MAX.)50/60Hz
Durchfahrbarkeit	Bodenfreiheit des Fahrgestells	≤25mm
	Grabenüberquerungskapazität	≤30mm
	Hindernisüberwindungskapazität	≤10mm

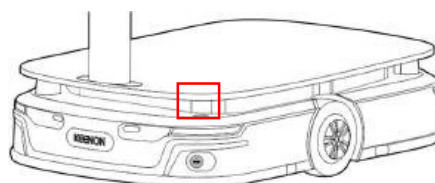
	Steigfähigkeit	$\leq 5^\circ$
Sicherheitsschutz	Not-Aus-Schalter	Vorderer/seitlicher/hinterer Not-Aus-Taster
	Optisch-akustische Alarmierung	Konturlicht
	Lidar	360°-Hochgenauigkeits-Lidar
	Vorder- und Hinterkollisionsschutz durch Sensorstreifen	20 ~ 150N
	3D-Hindernisvermeidung	Stereoskopisches Sichtmodul *3 / Lidar *2
Umweltparameter	Einsatztemperatur	0~45°C
	Geräusch	<60dB
	Lagertemperatur	-20~50°C
	Feuchtigkeitsanforderung	5%~95%, ohne Kondensation

# Betrieb

## 4.1 Einschalten/Ausschalten

### ■ Einschalten

Drücken Sie den Hauptschalter. Wenn Sie einen "Klick"-Geräusch hören, ist der Schalter in Position. Loslassen Sie den Schalter und die Bildschirm leuchtet auf. Das Einschalten ist abgeschlossen. Bitte warten Sie etwa 40 Sekunden, bis die Software geladen ist.



### ■ Ausschalten

Drücken Sie den Hauptschalter und loslassen Sie ihn, nachdem Sie einen "Klick"-Geräusch gehört haben. Der Bildschirm erlischt und das Ausschalten ist abgeschlossen.

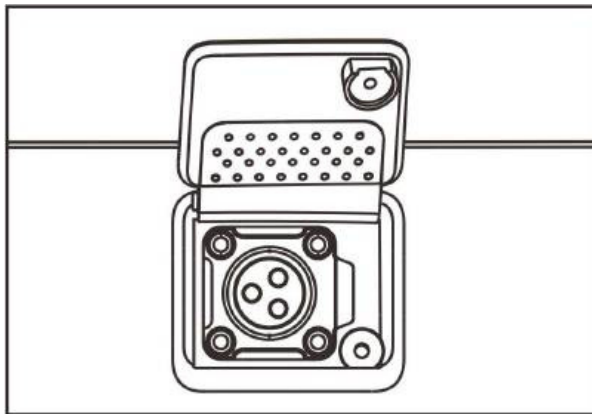
## 4.2 Laden mit dem Ladegerät

### ◆ Achtung

1、 Wenn Sie das Gerät zum ersten Mal benutzen, müssen Sie es unbedingt vollständig aufladen.

### ◆ Bedienungsschritte

1、 Öffnen Sie die Stromversorgungsklappe des manuellen Ladeanschlusses auf der Rückseite des Geräts und stecken Sie den Ladestecker des Ladegeräts in den Ladeanschluss.



2、 Wenn das Laden beginnt, leuchtet die Lampe des Ladegeräts rot.

3、 Wenn die Anzeigelampe des Ladegeräts grün leuchtet, ist das Laden abgeschlossen.

4、 Zum Ende des Ladens zuerst den Ladestecker des Ladegeräts aus dem Ladeanschluss ziehen und dann den Ladeanschluss auf der Geräteseite entfernen und die Stromversorgungsklappe schließen.

## 4.3 Laden mit dem Ladestation

Strukturdiagramm der Ladestation für industrielle Roboter:



Vorderansicht, Rückansicht, Draufsicht

■ **Achtung**

- ✓ Bitte die Ladestation auf einer flachen Bodenfläche aufstellen und sie nach dem Aufstellen nicht leicht verschieben;
- ✓ Wenn der Roboter nicht lädt, leuchtet die Lampe der Ladestation blau und konstant; während des Ladens leuchtet die Lampe der Ladestation grün und pulsiert;
- ✓ Wenn die Batteriekapazität des Roboters unter der voreingestellte Kapazität fällt, kehrt der Roboter selbst zurück, um zu laden.

■ **Bedienungsschritte**

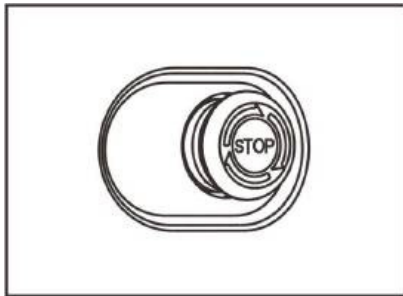
- 1、 Festigen Sie die Ladestation, um sicherzustellen, dass sie nicht leicht verschoben werden kann;
- 2、 Einrichten Sie die Position der Ladestation gemäß dem Betriebsverfahren des Einrichtungstools von Qinglang;
- 3、 Schalten Sie die Ladestation ein;
- 4、 Sie können die automatische Ladezeit einstellen. Die konkreten Schritte können gemäß **【Einstellungen - Ladeeinstellungen - Arbeitszeiteinstellungen】** durchgeführt werden;

**4.4 Notaus-Operation**

◆ **Achtung:**

- ✓ Wenn Sie die Notaus-Taste auf einer Steigung drücken, die Maschine ihre kinetische Energie freisetzt und durch die Trägheit autonom bewegt und dadurch Schäden verursachen kann.
- ◆ In folgenden Situationen können Sie die Maschine durch Drücken der Notaus-Taste stoppen.
- ✓ Wenn die Maschine während des Betriebs manuell verschoben wird.

- ✓ Wenn die Maschine abnorm bedient (z. B. bewegt sich in eine Richtung, die nicht mit der anweisung übereinstimmt) und möglicherweise Schäden an der Umgebung verursachen könnte.




Position und Bedienungsschritte des Notaus-Schalters:

Stellen Sie sicher, dass der Roboter den Ausnahmezustand aufgelöst hat oder dass er normal betrieben wird, und drehen Sie den Schalter leicht in die Richtung des Pfeils auf dem Notaus-Schalter, damit der Roboter seinen normalen Betrieb wieder aufnimmt.

## Wartung und Pflege

### 5.1 Reinigen

 <b>Achtung!</b>	<p>Wenn Sie dieses Gerät reinigen, müssen Sie unbedingt den Strom abschalten und die Stromkabel aus der Steckdose ziehen.</p> <p>Verwenden Sie niemals Alkohol, Benzol oder andere brennbare Reinigungsmittel, da dies zu einem Brand oder Stromschlag führen kann.</p> <p>Spritzen Sie keine Flüssigkeiten direkt auf die Maschine, um Schäden zu vermeiden.</p>
---	---

- **Sensoren**

Wischen Sie die Sensoren des Roboters mit einem weichen, trockenen Tuch, einschließlich:

- ① Visuelles Modul (Position gemäß Abschnitt 3.1 ① Visuelles Modul).
- ② Stereoskopisches Sehen (Position gemäß Abschnitt 3.1 ④ Stereoskopisches Sehen).
- ③ Lidar (Position gemäß Abschnitt 3.1 ⑦ Lidar).

- **Außenoberfläche**

- 1、 Ein Tuch mit Wasser befeuchten, auspressen und mit diesem die Außenoberfläche der Maschine wischen.
- 2、 Anschließend die Oberfläche mit einem trockenen Tuch gründlich abtupfen.

- Radsatz

- 1、 Legen Sie den Roboter seitlich auf einer ebene Fläche, die mit einem weichen Schutzpolster ausgelegt ist.
- 2、 Entfernen Sie die Lenkräder, entfernen Haare und Schmutz von den Rädern und wischen Sie sie mit einem feuchten Tuch.
- 3、 Montieren Sie die Räder und verriegeln Sie sie.


Die Demontage und Montage des Gerätes sollte von Fachpersonal durchgeführt werden, andernfalls könnte der Roboter beschädigt werden.

### **Batterie**

Die Wartung der Batterie muss durch fachkundige Mitarbeiter unserer Firma für die Nachversorgung und Ersatz durchgeführt werden.

- ✓ Wenn der Roboter für längere Zeit nicht verwendet wird, muss er alle drei Monate einmal aufladen werden, um Batteriezufälle zu vermeiden.

## **5.2 Transport**

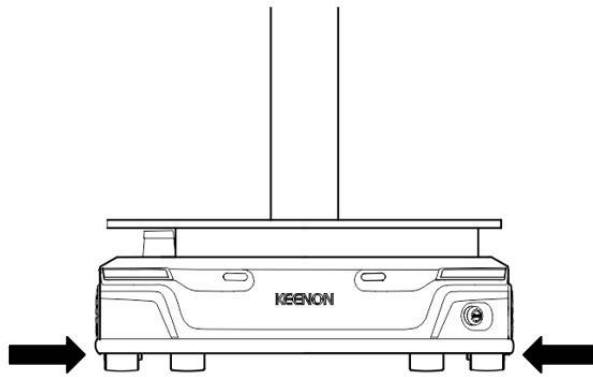
 Achtung!	Dieses Produkt gehört zu den Elektronikgeräte, und bei der Transport muss die Transportsicherheit beachtet werden
---	---

Wenn Sie den Roboter von Hand bewegen möchten, folgen Sie bitte strikt den folgenden Anweisungen, um eine Maschinenbeschädigung zu vermeiden.

### **Heben**

Zwei Personen sollten sich auf beiden Seiten des Geräts befinden und die untere Region des Roboters halten, um es aufrecht zu erhalten und gleichzeitig zu heben.

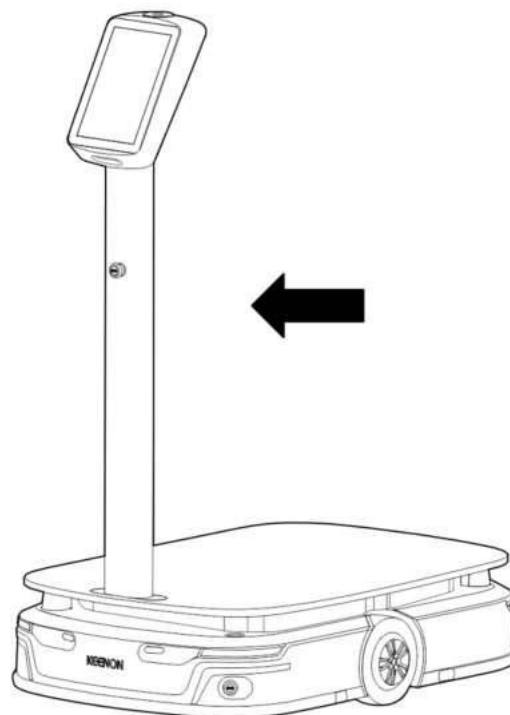
- ◇ Bitte nicht andere Regionen heben, sonst könnte der Roboter beschädigt werden.



### Schieben

Stellen Sie sicher, dass der Notstoppknopf des Geräts gedrückt ist, und schieben Sie mit beiden Händen an den Mastgriffen, um den Roboter zu bewegen.

- ✧ Bitte nicht andere Regionen mit Gewalt ziehen, sonst könnte der Roboter beschädigt werden.





## Transport

Bitte stellen Sie sicher, dass die Verpackung unversehrt ist, während Sie das Produkt transportieren, um zu verhindern, dass das Produkt durch das Handling beschädigt wird.

Während des Transports sollten keine Stapelungen gemacht werden, und es ist verboten, andere Gegenstände auf die Außenverpackung zu stapeln.

Während des Transports, halten Sie bitte die Richtung der Pfeile auf dem Karton ein, und bitte nicht umkippen, seitlich stellen oder umdrehen.

### 5.3 Wartungs- und Instandhaltungszyklus

Die Wartung des Roboter-Hauptteils umfasst hauptsächlich die Überprüfung von Rückständen innerhalb des Kabinens, die Inspektion von Fremdkörpern um die stereoskopische Kamera und den Lidarschanner, die Prüfung von Fremdkörpern um die Antriebsräder und die Universalräder sowie die Überprüfung der Ladestation.

Der Wartungszyklus und die Zeitintervalle können je nach der Umgebung, Häufigkeit, Intensität und Temperatur der Maschinenbenutzung entsprechend angepasst werden.

Wartungsplan für Roboter			Zeitintervalle			
Nummer	Gerät	Wartungsstufe	Jahr	Monat	Woche	Tag
1	Lidar	Wischen			1 Mal	
2	Stereoskopische Sicht	Wischen			1 Mal	
3	Universalrad	Reinigen		1 Mal		
4	Antriebsrad	Reinigen	2 Mal			
5	Ladestation	Wischen		1 Mal		

## Fehlerdiagnose

### 6.1 Liste der Anomalien und Fehlerbehebungen

Fehlererscheinung	Mögliche Gründe und Lösungen
Der Roboter kann nicht normal gestartet werden.	1、 Die Batterie ist nicht ausreichend geladen. Bitte den Roboter mit einer Ladesäule oder einem Ladegerät verbinden, um ihn zu laden

Der Roboter kann nicht normal laden	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Die Ladesäule wurde verschoben. Bitte die Ladesäule an ihren ursprünglichen Standort zurückstellen.</li> <li>2. Die Ladesäule ist nicht an die Stromquelle angeschlossen. Bitte die Ladesäule mit der Stromquelle verbinden.</li> <li>3. Die Ladesäule ist verdeckt. Bitte sicherstellen, dass vor der Ladesäule und auf beiden Seiten in einem Abstand von 0.5 m keine Hindernisse vorhanden sind</li> </ol>
Der Roboter kann nicht bewegt werden	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Der Roboter hat die Positionierung verloren. Bitte schieben Sie den Roboter zur Ladesäule, um ihn zu laden, oder zu einem Etiketten-Positionierungspunkt, dann wird die Positionierung des Roboters automatisch wiederhergestellt.</li> <li>2. Fehler in der Sichtkamera. Bitte stellen Sie sicher, dass die Sichtkamera nicht bedeckt oder verschmutzt ist.</li> <li>3. Fehler in der LiDAR. Bitte überprüfen Sie, ob die LiDAR verschmutzt ist.</li> <li>4. Fehler in der Kollisionsschalter des Roboters. Bitte überprüfen Sie, ob die Kollisionsschalter durch Druck beeinträchtigt sind.</li> </ol>
Der Roboter kann keine Sprache abspielen	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Die Sprachausgabe des Roboters ist ausgeschaltet oder die Lautstärke ist zu niedrig. Bitte die Sprachausgabe oder die Lautstärke neu einstellen</li> </ol>
Der Roboter kann keinen Aufzug benutzen	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Aufzugfehler. Bitte überprüfen Sie, ob der Aufzug selbst einen Fehler oder eine Abweichung aufweist.</li> <li>2. Netzwerkabweichung. Bitte überprüfen Sie, ob das Netzwerk des Roboters und des Aufzug-Controllers (E-BOX) online sind.</li> <li>3. Der Stromversorgungskabel des Aufzug-Controllers (E-BOX) ist lose. Bitte das Stromversorgungskabel des E-BOX an die Stromquelle anschließen.</li> </ol>

✧ Wenn die oben genannten Schritte nicht zu einer Lösung führen, kontaktieren Sie bitte den Kundendienst



Sie können den untenstehenden QR-Code scannen, um die CE DoC anzusehen.



KEENON Robotics Co., Ltd.  
Email: [global@keenon.com](mailto:global@keenon.com)  
Website: [www.keenon.com](http://www.keenon.com)