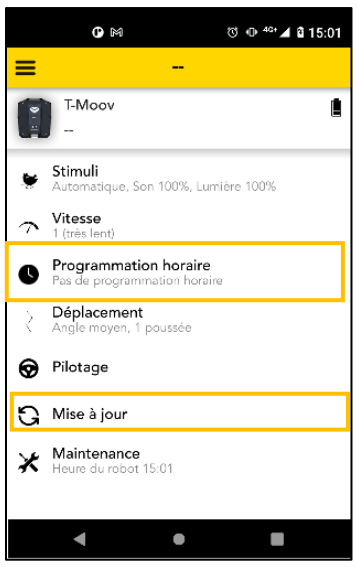
GUIDE DE DEMARRAGE RAPIDE

Robot Avicole – **T-MOOV**



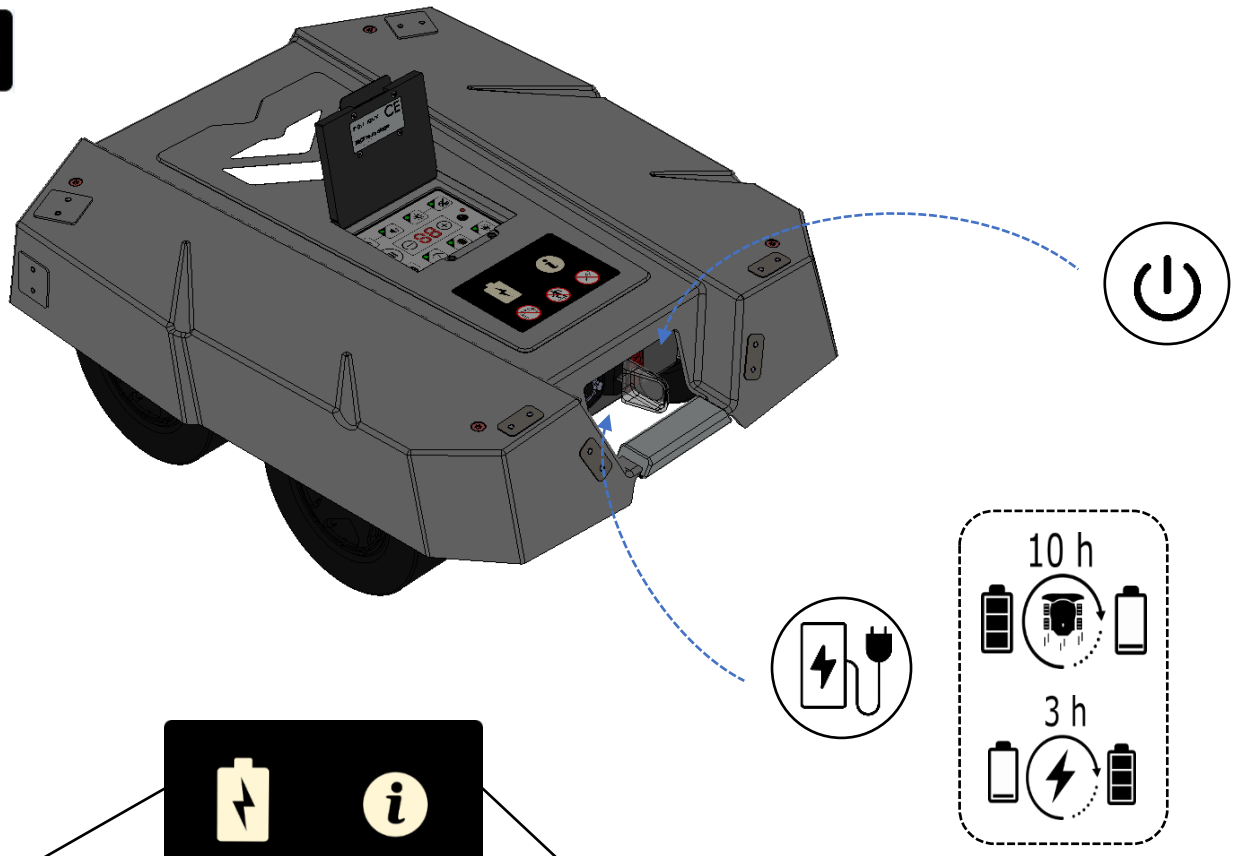
PRESENTATION GENERALE DU ROBOT

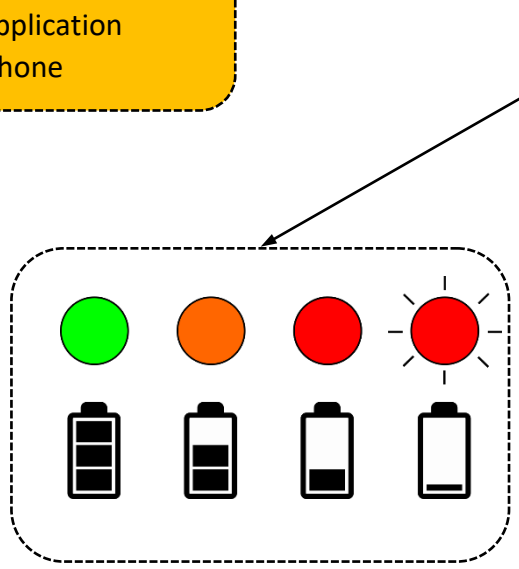
Le robot est piloté et/ou paramétré via son application téléphone dédiée.



GET IT ON Google Play

La programmation horaire et les mises à jour logicielles se font à l'aide de l'application smartphone

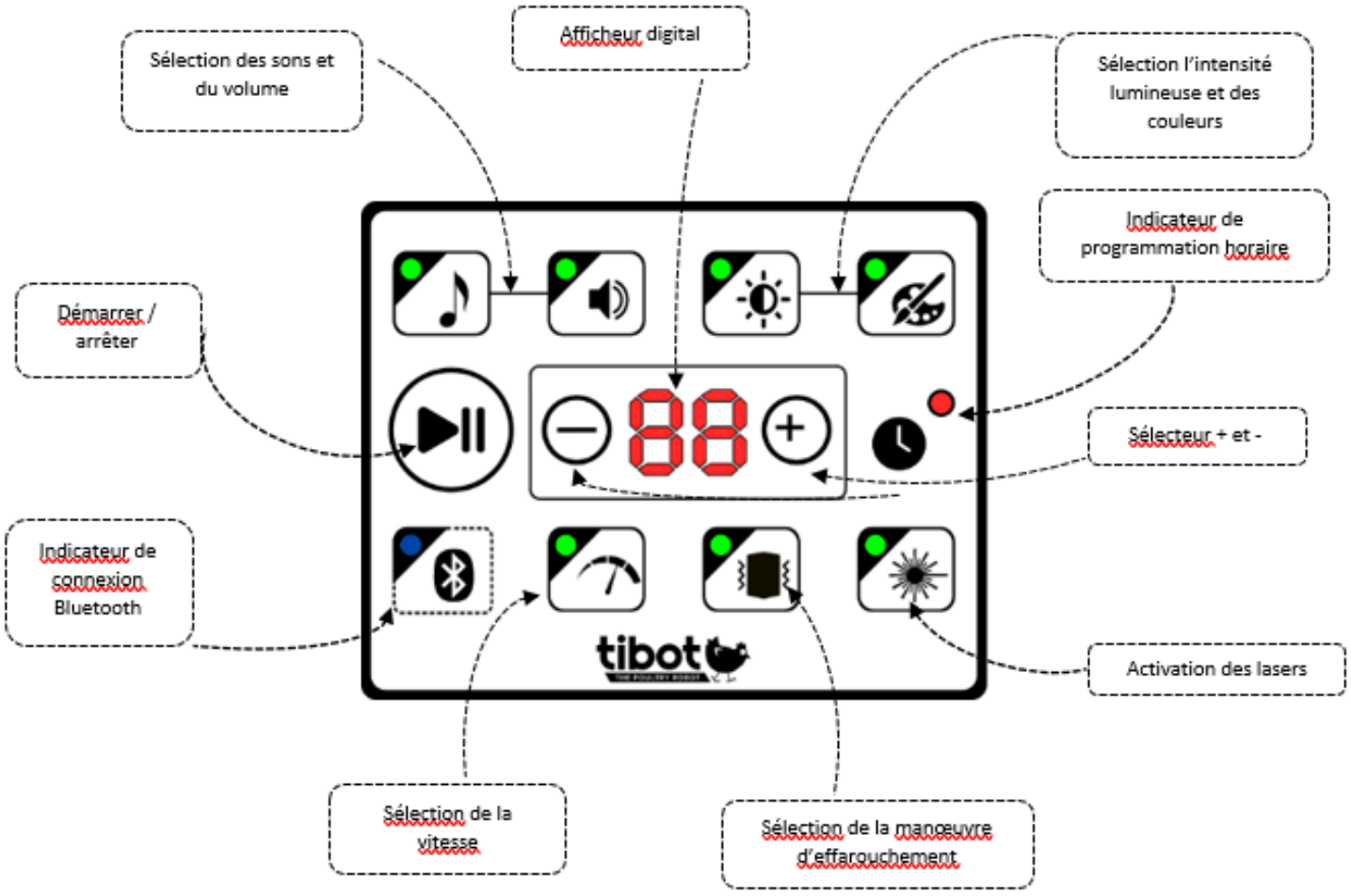




	Vert fixe	**Robot prêt à démarrer ou Robot en fonctionnement**
	Clignotement lent Vert	**Robot en veille**
	Rouge	**Erreur**

UTILISATION DU CLAVIER DE CONTROLE DU ROBOT

Les touches+/- permettent de choisir le type de stimuli sonore et le volume, la couleur et l'intensité du stimuli lumineux et la vitesse

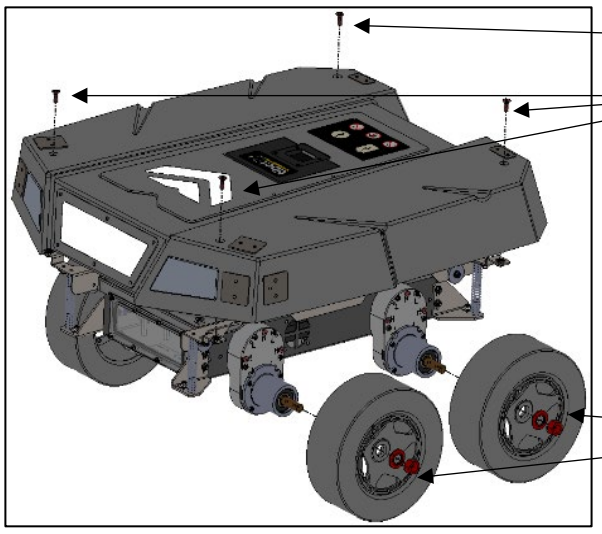


Numéro Assistance Clientèle : +33 2 90 38 01 83

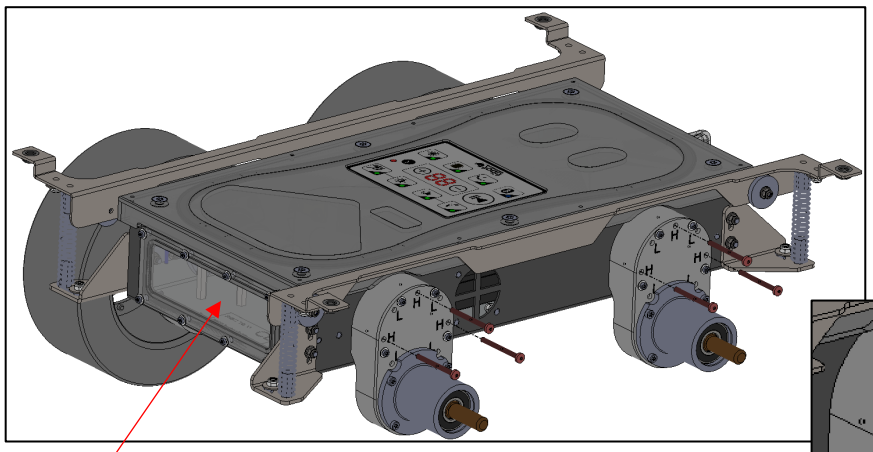
Ed 2021-11
Rev-A.1

PROCEDURE DE REGLAGE DE LA GARDE AU SOL

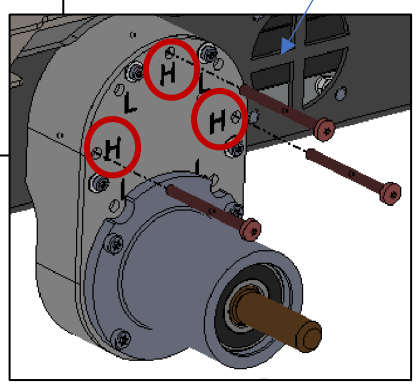
Démontage de la carapace et des roues



Roues position haute (Repère H) - Garde au sol haute

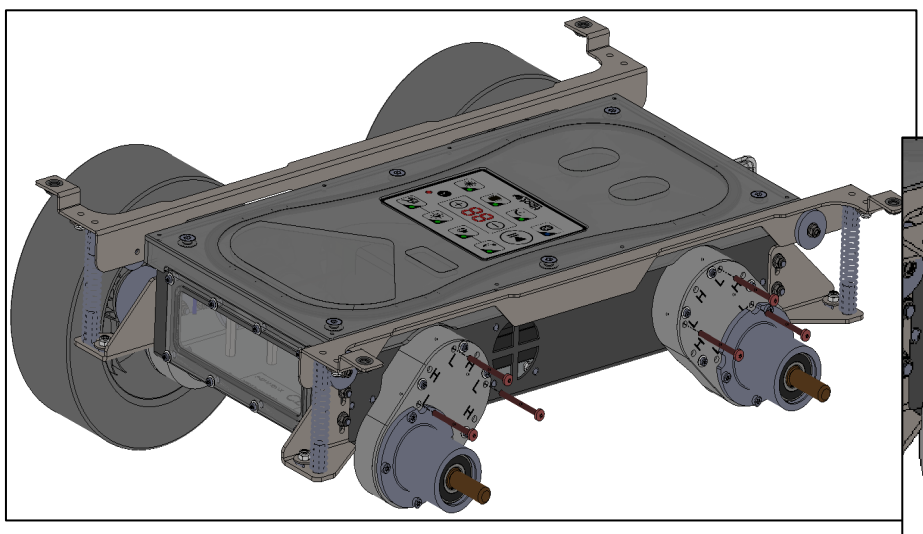


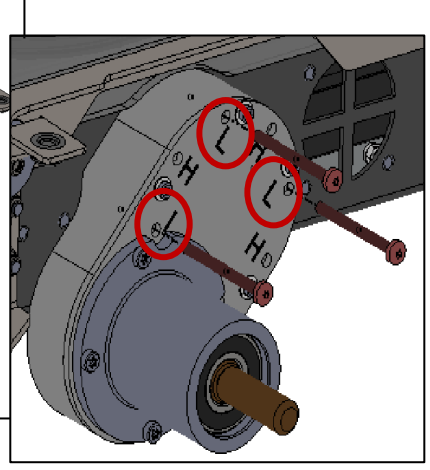
Embout Torcx 20 – 3 vis



Le capot technique ne peut être démonté que par un technicien habilité par OCTOPUS BIOSAFETY

Roue position basse (Repère L) - Garde au sol basse





PROCEDURE DE DESINFECTION DU ROBOT

1. Nettoyez la carapace et les roues séparément

- Démontez la carapace (4 vis à l'aide d'un embout Torx 30).
- Démontez les roues (4 écrous à l'aide d'une clé à douille de 19).

2. Le corps du robot doit être nettoyé à l'aide d'un chiffon ou d'une éponge et de l'eau

3. Ne pas utiliser de jet à haute pression directement sur le robot





Ne pas utiliser de nettoyeur haute-pression !

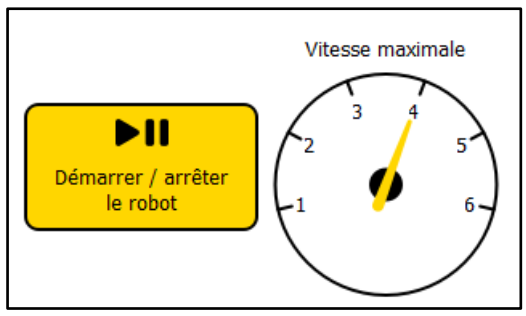
Conseils d'utilisation du robot T-MOOV et de son application

MISE EN ROUTE



1. Programmez la vitesse

Le premier jour, mettez le robot en vitesse 1. Marchez derrière le robot. Avec l'application smartphone, vous pouvez arrêter / démarrer le robot à distance pour laisser le temps aux volailles de se dégager s'il y a des attroupements.



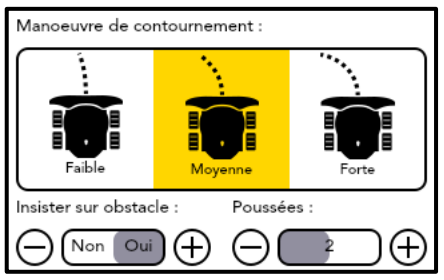
Après quelques jours, la vitesse peut être augmentée à 3 ou plus.

PREMIERS JOURS



2. Paramétrez le déplacement du robot

Choisir l'angle moyen par défaut. Si la zone de travail du robot est large, choisir l'angle Fort. Si la zone de travail est étroite (> 3m) ou si vous avez des pieds de chaine, sélectionner l'angle Faible.



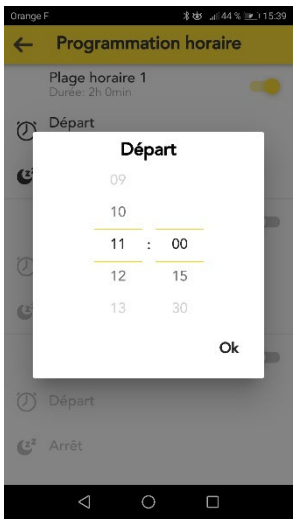
Avec l'insistance, le robot pousse l'animal devant lui pendant quelques secondes avant d'engager une manœuvre.

Permet d'ajuster le nombre de poussée sur l'animal avant d'engager une manœuvre de contournement.



3. Définissez les plages horaires de fonctionnement

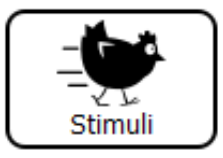
. Pour la **réduction de la ponte au sol** : le robot fonctionne pendant toute la durée de la ponte.
. Pour la **fertilité** : le robot fonctionne l'après-midi 3-4H avant l'extinction des lumières



Par défaut lorsque le robot a une programmation horaire activée, celui-ci est verrouillé.
Cela permet d'éviter un déclenchement accidentel du robot par les animaux.

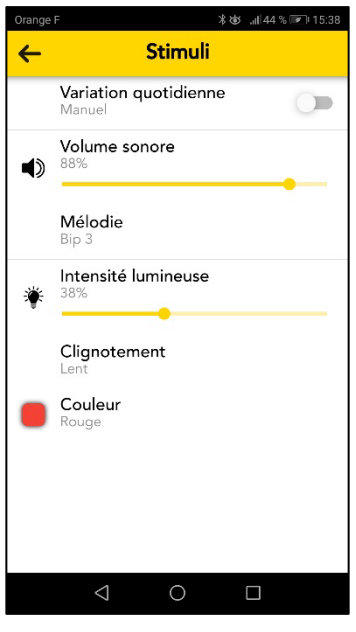
L'indicateur de programmation horaire sur le robot permet de vérifier si celle-ci est activée ou pas.

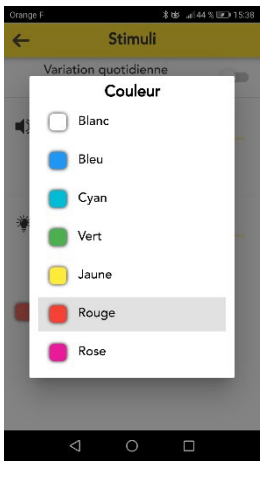
3e SEMAINE



4. Variez les stimuli pour limiter l'habituation

En début de lot, ne mettez aucun stimulus. L'action du déplacement du robot est suffisante.
Si vous constatez que les animaux s'habitent au robot, variez régulièrement les sons, les lumières, les lasers, la manœuvre d'effarouchement, le kit drapeaux, etc.

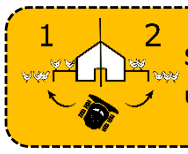




Trucs et astuces complémentaires



En élevage de dindes reproductrices Il est conseillé de réduire le volume sonore du haut-parleur et l'intensité lumineuse des yeux.



Si vous avez plusieurs parquets dans un même bâtiment, vous pouvez utiliser le robot en alternance dans chaque case.



Si vos volailles se déplacent peu ou mal devant le robot, sélectionnez une insistance sur l'obstacle, augmentez le nombre de poussées et augmentez la vitesse.