



Eurogreen Bedienungsanleitung zum Fernzugriff auf Roboter

Juni 2020

CutCat® ist eine eingetragene Marke von EUROGREEN GmbH.

EUROGREEN GmbH • Betzdorfer Straße 25-29 • D-57520 Rosenheim/WW
Tel: +49/2747/9168 380 Fax: +49/2747/9168 343 info@eurogreen.de
www.eurogreen.de

Copyright © Yamabiko Europe S.A./N.V.

Alle Rechte vorbehalten.

Es ist nicht gestattet, diese Publikation weder ganz oder in Teilen in irgendeiner Form, durch irgendeine Methode und für irgendeinen Zweck zu vervielfältigen, kopieren oder veröffentlichen.

Haftungsausschluss

Yamabiko Europe S.A./N.V. hat dieses Dokument mit angemessener Sorgfalt zusammengestellt. Yamabiko Europe S.A./N.V. übernimmt jedoch keinerlei Haftung für Fehler oder fehlende Informationen in diesem Dokument und auch keine Gewährleistung oder Verpflichtung für die Richtigkeit.

Yamabiko Europe S.A./N.V. übernimmt keine Verantwortung für Schäden, die durch den Betrieb der Ausrüstung, der Zubehörteile und Peripheriegeräte oder durch zugehörige Software entstanden sind. Yamabiko Europe S.A./N.V. behält sich das Recht vor, dieses Dokument jederzeit und ohne Vorankündigung zu ändern.

Yamabiko Europe S.A./N.V. und seine Tochtergesellschaften übernehmen keine Haftung für Schäden und/oder Verluste im Zusammenhang mit Sicherheitsverletzungen, nicht autorisiertem Zugriff, Störungen, Angriffen, Leckagen und/oder Diebstahl von Daten oder Informationen.

Inhaltsverzeichnis

1 Fernverbindung zu Robotern.....	4
2 In dieser Bedienungsanleitung verwendete Konventionen.....	5
3 Konto einrichten.....	6
3.1 Konto erstellen.....	6
3.2 Kontoaktivierung.....	7
3.3 Roboter zu einem Konto hinzufügen.....	8
4 Das Webportal.....	9
4.1 Meine Flotte.....	9
4.1.1 Sortiertools.....	10
4.1.2 Suchtool.....	11
4.1.3 Flottenliste.....	12
4.1.4 Aktueller Status.....	13
4.1.5 Fenster mit Leistungskennzahlen.....	14
4.1.6 Registerkarte „Leistung“.....	14
4.1.7 Registerkarte „Flottenkarte“.....	15
4.1.8 Registerkarte „Softwareversion“.....	16
4.2 Roboterübersicht.....	17
4.2.1 Roboteraktivität.....	18
4.2.2 Informationen.....	25
4.2.3 Alarme.....	25
4.2.4 Karte.....	26
4.2.5 Konfigurationsparameter.....	28
4.3 Mein Profil.....	34
4.3.1 Kennwort ändern.....	34
4.4 Weiteren Roboter hinzufügen.....	34
4.5 Dokumentation.....	35
4.6 Benachrichtigungen.....	35
4.7 Entitätenverwaltung.....	36
4.7.1 Entitäten, Roboter und Benutzer anzeigen.....	37
4.7.2 Neuen Benutzer zu einer Entität hinzufügen.....	41
4.7.3 Entität erstellen.....	42
4.7.4 Entität verschieben.....	42
4.7.5 Roboter an eine andere Entität verschieben.....	43
4.7.6 Benutzer an eine andere Entität verschieben.....	44
4.7.7 Entität löschen.....	45
4.8 Glossar.....	45

1 Fernverbindung zu Robotern

In diesem Dokument wird beschrieben, wie Sie mit einem Roboter über das Eurogreen-Webportal und die Eurogreen-Smartphone-App kommunizieren.

Die Themen umfassen:

- Konto zum Registrieren Ihres Roboters im Portal erstellen
- Alle für den Roboter verfügbaren Informationen verstehen
- Einen Roboter (bzw. eine Flotte) verwalten
- Entitäten (Standorte) und Benutzer verwalten



Hinweis: Die vollständige Verwaltung und Konfiguration von Robotern ist derzeit über das Webportal nicht möglich. Wie Sie einen Roboter direkt über das Roboterdisplay verwalten, ist in der Bedienungsanleitung zum Roboter beschrieben.

2 In dieser Bedienungsanleitung verwendete Konventionen

 Weiteren Roboter hinzufügen	Im Anschluss wird der Vorgang Schritt für Schritt erklärt.
<i>Blauer Text</i> (Seite 5)	Link zu einem anderen Abschnitt in der Bedienungsanleitung.
<i>Grüner Text</i> (Seite 5)	Link zu einem Wort im Glossar
Benutzer erstellen	Eine Aktionsschaltfläche in der Benutzeroberfläche
dies sind <i>weniger als</i> 5 m	<i>Kursive</i> Schrift als <i>Betonung</i>
Menüeintrag	Ein Menüeintrag im Hauptmenü, z. B. Meine Flotte
Option 1 > Option 2	Abfolge von Vorgängen in der Benutzeroberfläche, z. B.  > Meine Flotte > Roboter > Alarme
<i>Benutzereingabe</i>	Ein vom Benutzer auszufüllendes Feld, z. B. <i>Zeitzone</i> .
Eine <i>Kennzeichnung</i> in der Benutzeroberfläche	Die Registerkarte <i>Alarm</i>

3 Konto einrichten


Bevor Sie das Webportal nutzen können, müssen Sie ein [Konto erstellen](#) (Seite 6). Dieser Vorgang kann auch von Eurogreen durchgeführt werden.

Wenn Sie ein Händler oder Vertriebspartner sind und für einen neuen Benutzer ein Konto einrichten möchten, müssen Sie einen [Neuen Benutzer zu einer Entität hinzufügen](#) (Seite 41).

3.1 Konto erstellen


Nachdem Sie einen Roboter von Eurogreen gekauft haben, können Sie ein Konto einrichten, um auf das Portal zuzugreifen. So können Sie Ihren Roboter überwachen und verwalten.

 **Hinweis:** Die hier aufgeführten Schritte sollten von der *ersten Person* befolgt werden, die ein Konto für einen Roboter erstellt.

 **Wichtig:** Wenn bereits ein Konto für einen Roboter erstellt wurde und Sie einen weiteren Benutzer zum Verwalten desselben Roboters registrieren möchten, müssen Sie einen [Neuen Benutzer zu einer Entität hinzufügen](#) (Seite 41).

Konto erstellen

1. Rufen Sie die auf Ihrer Registrierungskarte angegebene URL auf. (<https://myrobot.eurogreen.de/registration>)
2. Klicken Sie auf **Konto erstellen**.
3. Füllen Sie die erforderlichen Felder im Fenster **Benutzerinformationen** aus.
4. Füllen Sie die erforderlichen Felder im Fenster **Standortinformationen** aus.

 **Hinweis:** Mit den Informationen in diesem Feld wird eine [Entität](#) (Seite 36) definiert.

5. Wenn Sie alle erforderlichen Felder ausgefüllt haben, können Sie auf **Bestätigung** klicken. Zu diesem Zeitpunkt wird *das Konto mit zugehöriger Entität* erstellt.



Abbildung 1: Erstellung der Entität „Standort“

Daraufhin wird eine E-Mail an die von Ihnen angegebene E-Mail-Adresse gesendet. Nun müssen Sie das [Konto aktivieren](#) (Seite 7). Nachdem Sie das Konto aktiviert haben, können Sie Ihren Roboter zum Konto bzw. zur Entität hinzufügen.

 **Hinweis:** Wenn Sie *keine E-Mail erhalten* haben oder *nicht schnell genug reagiert* haben, befolgen Sie die Anweisungen unter [Kontoaktivierung initiieren](#) (Seite 7).


3.2 Kontoaktivierung

Bevor Sie vollständig auf das Portal zugreifen können, muss ein Konto aktiviert werden.

Es gibt folgende Möglichkeiten, ein Konto zu erstellen:

- Sie erstellen es selber, nachdem Sie einen Roboter von Eurogreen gekauft haben.
- Jemand anderes (meistens ein Händler), der bereits über ein Konto verfügt und Sie als neuen Benutzer hinzugefügt hat.


Nach der Erstellung des Kontos wird eine E-Mail an den neuen Kontoinhaber gesendet, damit das Konto aktiviert werden kann.


 **Hinweis:** Nach Erhalt der E-Mail sollten Sie *das Konto so schnell wie möglich aktivieren*.

 **Wichtig:** Wenn Sie *keine E-Mail erhalten* oder *nicht schnell genug reagiert* haben, befolgen Sie die Anweisungen unter *Kontoaktivierung initiieren* (Seite 7).

Konto aktivieren

1. Öffnen Sie die E-Mail zur „Kontobestätigung“, die Sie von Eurogreen erhalten haben.
2. Klicken Sie auf den Link oder kopieren Sie den Link in die Adressleiste eines Browsers.
3. *Wenn Sie die erste Person sind, die ein Benutzerkonto für einen Roboter erstellt*, geben Sie das Kennwort ein, das Sie beim Erstellen des Kontos verwendet haben.
4. *Wenn Sie als neuer Benutzer zu einem bestehenden Konto hinzugefügt werden*, geben Sie das Kennwort ein, das Sie verwenden möchten.

 **Empfehlung:** Es gibt keine Einschränkungen für das Kennwort, aber es wird empfohlen, ein sicheres Kennwort zu verwenden. Dieses sollte aus mindestens 8 Zeichen mit Zahlen, Symbolen sowie Groß- und Kleinbuchstaben bestehen.

 **Hinweis:** Sie können das Kennwort später *in Ihrem Profil bearbeiten* (Seite 34) und ändern.

5. Geben Sie dasselbe Kennwort erneut ein.
6. Klicken Sie auf **Senden**.

Sie können jetzt *einen Roboter hinzufügen* (Seite 8), sodass Sie ihn über das Portal überwachen und verwalten können.

 **Hinweis:** Wenn Sie *einen weiteren Benutzer zum Verwalten dieses Roboters hinzufügen* möchten, müssen Sie einen *Neuen Benutzer zu einer Entität hinzufügen* (Seite 41).

Kontoaktivierung initiieren

Wenn Sie keine Aktivierungs-E-Mail erhalten oder nicht schnell genug reagiert haben, können Sie folgendermaßen Zugriff auf Ihr Konto erhalten:

1. Gehen Sie zu <https://myrobot.eurogreen.com/login>.

2. Geben Sie die E-Mail-Adresse ein, mit der das Konto erstellt wurde.
3. Geben Sie das Kennwort ein, dass bei der Erstellung des Kontos festgelegt wurde.
4. Klicken Sie auf **Anmelden**.

Sie können dort eine Aktivierungs-E-Mail an Ihre E-Mail-Adresse anfordern. Folgen Sie dann den oben beschriebenen Schritten, um das Konto zu aktivieren.


3.3 Roboter zu einem Konto hinzufügen

Nachdem Sie ein neues Konto erstellt und es aktiviert haben, können Sie Ihren neuen Roboter zum Konto hinzufügen. Das Konto ist mit einer **Entität** verknüpft. Die Entität wurde mit den **Standortinformationen** definiert, die beim Erstellen des Kontos angegeben wurden.

 **Hinweis:** Für diesen Vorgang wird die Registrierungskarte benötigt, die Sie mit dem Roboter erhalten haben.



Abbildung 2: Mit dem Benutzerkonto verknüpfte Entität

1. Wenn Sie das neue Konto gerade aktiviert haben, wird die Option zum Hinzufügen eines Roboters automatisch angezeigt. Klicken Sie auf **Ersten Roboter hinzufügen**.
2. Melden Sie sich andernfalls beim Webportal an.
3. Klicken Sie auf .
4. Klicken Sie auf **Weiteren Roboter hinzufügen**.
5. Geben Sie die Seriennummer für den Roboter ein (siehe Registrierungskarte).
6. Geben Sie den vierstelligen Bestätigungscode ein (siehe Registrierungskarte).
7. Klicken Sie auf **Bestätigen**.
8. Geben Sie einen Namen für den Roboter ein.
9. Geben Sie die ID der Ladestation ein, die vom Roboter verwendet werden soll.

Der Name des Händlers wird automatisch eingetragen und kann nicht geändert werden.

10. Klicken Sie auf **Bestätigung**.

Der Roboter wird zu Ihrer Entität „Standort“ hinzugefügt.

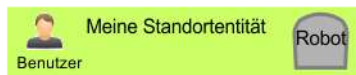


Abbildung 3: Erster zur Entität „Standort“ hinzugefügter Roboter

Die Seite mit der Roboterübersicht wird geöffnet.

4 Das Webportal

Das Webportal bietet Ihnen folgende Möglichkeiten:

- Informationen zu Robotern anzeigen
- Leistung der Roboter überwachen
- Benachrichtigungen erhalten (Alarmer, Warnungen und Updates)
- Befehle an Roboter ausgeben
- Benutzerprofil ändern
- Roboter konfigurieren
- Implementierung automatischer von Eurogreen zur Verfügung gestellter Softwareupdates



Hinweis: Die verfügbaren Funktionen sind von der Anzahl der Roboter abhängig, die Sie verwalten, sowie von der Art des Benutzers.

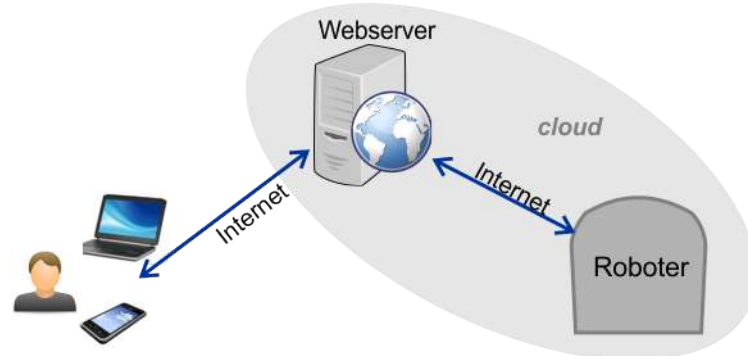




Abbildung 4: Kommunikation über das Webportal

Damit sich der Roboter mit dem Webserver verbinden kann, ist eine Internetverbindung erforderlich. Diese wird durch das WLAN-Symbol  auf dem Display des Roboters angezeigt. Eine WLAN-Verbindung bedeutet nicht unbedingt, dass der Roboter mit dem

Webserver kommunizieren kann. Dies wird durch das Wolken-Symbol  auf der Benutzeroberfläche angezeigt.

Hauptmenü

Wenn Sie auf dieses Symbol klicken, wird ein Fenster geöffnet, von dem aus Sie auf alle Funktionen zugreifen können.

Hier können Sie sich auch abmelden.

Sollte das Symbol nicht sichtbar sein, klicken Sie auf .

4.1 Meine Flotte

Navigation:  > **Meine Flotte**



Hinweis: Meine Flotte wird nur angezeigt, wenn Ihr Konto mit mehr als einem Roboter verknüpft ist. Wenn Sie nur einen Roboter haben, lesen Sie unter [Roboterübersicht](#) (Seite 17) nach.

Dort finden Sie die folgenden Funktionen:

Sortiertools

Hier können Sie die Elemente in Ihrer Flotte [sortieren](#) (Seite 10).

Suchtool

Hier können Sie [Suchkriterien](#) (Seite 11) definieren, um bestimmte Elemente anzuzeigen.

Liste

Die [Liste der Roboter](#) (Seite 12) in der Flotte.

Fenster mit aktuellem Status

Enthält eine Übersicht über den [aktuellen Status](#) (Seite 13) der Roboter in der Flotte.

Fenster mit Leistungskennzahlen

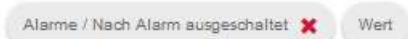
Enthält eine [Übersicht zur Leistung](#) (Seite 29) der Roboter in Ihrer Flotte.

Registerkarte „Informationen“

- [Registerkarte „Leistung“](#) (Seite 14)
- [Registerkarte „Flottenkarte“](#) (Seite 15)
- [Registerkarte „Softwareversion“](#) (Seite 16)



Zeigt die Gesamtanzahl der Roboter mit Alarmmeldungen in Ihrer Flotte an. Klicken Sie darauf, um die Liste der Roboter nach denen mit Alarmmeldungen zu filtern



. Wenn Sie den Filter entfernen möchten, klicken Sie auf



Öffnet die Benachrichtigungszentrale. Diese Funktion wird in der aktuellen Version nicht unterstützt.

4.1.1 Sortiertools

Navigation: > **Meine Flotte**

Filtern

Hier können Sie die Liste der Roboter in Ihrer Flotte entsprechend der in dieser Liste ausgewählten Option filtern.

Der ausgewählte Filter wird über der Liste angezeigt.



Es kann nur ein Filter zurzeit ausgewählt werden.

Wenn Sie den Filter entfernen möchten, klicken Sie auf .

Hinweis: Sie können die Roboter auch nach ihren *Leistungskennzahlen* (Seite 29) und ihrem *aktuellen Status* (Seite 13) filtern.

Sortieroptionen

Die Optionen in dieser Liste definieren die Reihenfolge, in der die Roboter in Ihrer Flotte sortiert werden.

Standardmäßig werden sie nach Wert sortiert.

Die ausgewählte Sortieroption wird über der Liste angezeigt.

Wenn Sie die Sortieroption entfernen möchten, klicken Sie auf .

Aufsteigend/Absteigend

Dies definiert, ob die Roboter entsprechend der ausgewählten Sortieroption in aufsteigender oder absteigender Reihenfolge sortiert werden.

Die Roboter werden vom höchsten numerischen oder alphabetischen Wert zum niedrigsten sortiert.

Die Roboter werden vom niedrigsten numerischen oder alphabetischen Wert zum höchsten sortiert.

Gruppieren nach

Hier werden entsprechend dem ausgewählten Kriterium Gruppen der Roboter gebildet. In dem Beispiel unten ist die Option „Robotertypen“ ausgewählt. Es sind drei Robotertypen verfügbar.

Mit dem Pfeil nach rechts und nach links können Sie durch die Gruppen scrollen.



Abbildung 5: Flottengruppierung

Bei großen Listen von Gruppen können Sie schnell zur gewünschten Gruppe springen, indem Sie auf die Gruppennzahlen klicken. Daraufhin wird eine Dropdownliste mit allen Gruppen geöffnet.



Abbildung 6: Schnelles Aufrufen von Gruppen

Wenn Sie die Gruppierung entfernen möchten, klicken Sie auf .

Aktualisieren

Hier werden die Informationen in der Liste aktualisiert.

4.1.2 Suchtool

Navigation: > **Meine Flotte**

Hier können Sie nach Robotern suchen, die definierten Kriterien entsprechen.

In dem nachfolgenden Beispiel sind die Roboter aufgeführt, bei denen in einem beliebigen dem Roboter zugewiesenen Merkmal die Buchstaben BP enthalten sind. Dies können offensichtliche Merkmale wie Name oder Seriennummer sein, aber auch weniger offensichtliche wie ein Benutzer in der Entität des Roboters.

Platzhalter sollten nicht verwendet werden. In dem nachfolgenden Beispiel enthält das Suchergebnis alle Roboter, bei denen **irgendwo** in ihren Eigenschaften die Zeichen „BP“ enthalten sind.

Die Suchkriterien beachten nicht die Klein-/Großschreibung. Sie erhalten dieselben Ergebnisse, egal ob Sie „BP“ oder „bp“ eingeben.



Abbildung 7: Suchkriterien

Klicken Sie auf das X, **um ein Suchkriterium zu entfernen.**

4.1.3 Flottenliste

Navigation: > **Meine Flotte**

Für jeden aufgeführten Roboter wird eine Identitätskarte angezeigt. Klicken Sie an einer beliebigen Stelle auf die Karte, um die Roboterübersicht zu öffnen.



Abbildung 8: Elemente der Roboterliste

1 Kontextsymbol. Dies hängt von der aktuellen Registerkarte ab:

- Favoritensternchen : Dieses wird auf der Registerkarte *Leistung* und *Softwareversion* angezeigt. Wenn Sie auf dieses Symbol klicken, wird die Anzeige des Roboters in Ihrer Favoritenliste gewechselt.
- Standort : Dieses Symbol wird auf der Registerkarte *Karte* zur Flotte angezeigt.

2 Online-/Offlinestatus

- Wenn dieses Symbol grün leuchtet, ist der Roboter online.
- Wenn dieses Symbol schwarz leuchtet, ist der Roboter offline.

- 3 Name des Roboters.
- 4 Wenn Sie die Maus über das Symbol bewegen, werden Details zum Roboter eingeblendet.
- 5 Der Wert für den Roboter. Details zum Wert finden Sie auf der Registerkarte *Leistung*.
- 6 **Aktivität oder Status** (Seite 45) zum aktuellen Zeitpunkt.
- 7 Seriennummer.

4.1.4 Aktueller Status

Navigation:  > **Meine Flotte**

Auf dieser Registerkarte finden Sie eine Übersicht zum Status der Roboter, die der Flotte angehören.

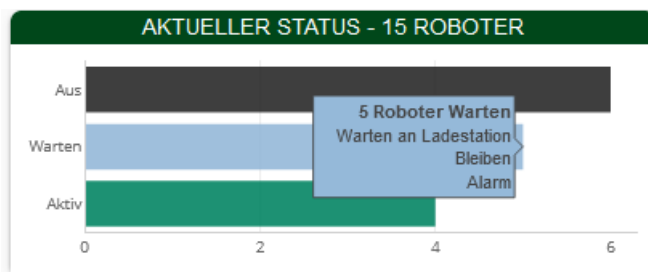



Abbildung 9: Anzahl der Roboter mit Statuskategorie

Diese Informationen beruhen auf der Anzahl der Roboter in der aktuellen Liste und berücksichtigen angewendete Filter oder Suchen. Die Anzahl der Roboter wird in der Titelleiste des Fensters angezeigt.

Es gibt drei Statuskategorien. Sie können die Status in der jeweiligen Kategorie sowie die genaue Anzahl an Robotern in einer Kategorie sehen, indem Sie die Maus über eine Kategorie bewegen. Dies ist in der Abbildung oben veranschaulicht.

 Klicken Sie auf die Statusleiste, **um die Roboter in einer Kategorie aufzulisten**. Die Liste der Roboter wird gefiltert und zeigt nur die mit dem ausgewählten Status an.

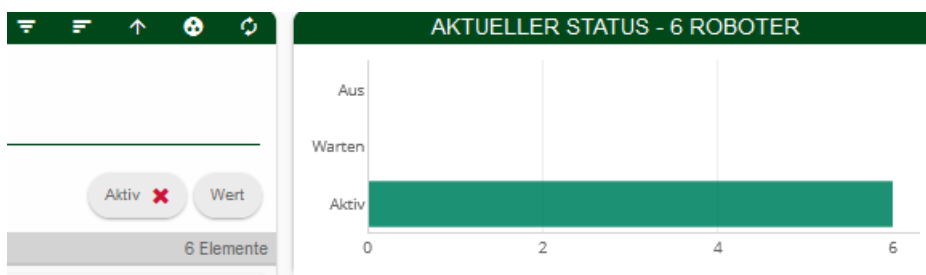


Abbildung 10: Filterung nach Status

Wenn Sie den Filter entfernen möchten, klicken Sie das **✘**.

4.1.5 Fenster mit Leistungskennzahlen

Navigation:  > **Meine Flotte**

Dieses Fenster enthält eine Übersicht über die Leistung der Roboter, die aktuell in der Flottenliste der Roboter angezeigt werden. Dabei sind alle aktuell gültigen Filter bzw. Suchkriterien berücksichtigt.




Abbildung 11: Leistungsübersicht

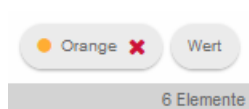
Leistung

Die Farben stellen den Wert des Verhältnisses von aktiver Zeit gegenüber der Wartezeit des Roboters *und* die Anzahl der Alarme dar. Idealerweise hat ein Roboter eine hohe aktive Zeit im Verhältnis zu einer geringen Wartezeit. Der Wert berücksichtigt jedoch nicht den Arbeitszeitplan des Roboters.

- Grün: zeigt eine gute Leistung an
- Orange: zeigt an, dass die Leistung nicht so gut wie erwartet ist und Nachforschungen erforderlich sind
- Rot: zeigt eine schlechte Leistung an
- Schwarz: zeigt an, dass der Roboter in den letzten 5 Tagen nicht aktiv war

Diese Leistungsfarben entsprechen denen auf der [Registerkarte „Leistung“](#) (Seite 14).

 Klicken Sie auf die Kennzahl, **um die Roboter in einer Leistungskategorie aufzulisten**. Die Flottenliste wird angepasst.



 **Wenn Sie den Filter entfernen möchten**, klicken Sie auf **x**.

4.1.6 Registerkarte „Leistung“

Navigation:  > **Meine Flotte**

Auf der Registerkarte „Leistung“ finden Sie eine Übersicht über die Leistung einer Flotte der letzten 5 Tage.

Leistung

Die Farben stellen den Wert des Verhältnisses von aktiver Zeit gegenüber der Wartezeit des Roboters *und* die Anzahl der Alarme dar. Idealerweise hat ein Roboter eine hohe aktive Zeit im Verhältnis zu einer geringen Wartezeit. Der Wert berücksichtigt jedoch nicht den Arbeitszeitplan des Roboters.

- Grün: zeigt eine gute Leistung an
- Orange: zeigt an, dass die Leistung nicht so gut wie erwartet ist und Nachforschungen erforderlich sind
- Rot: zeigt eine schlechte Leistung an
- Schwarz: zeigt an, dass der Roboter in den letzten 5 Tagen nicht aktiv war

Diese Farben werden auch im Fenster mit den Leistungskennzahlen verwendet.

Jeder Punkt im Diagramm stellt einen Roboter in der aktuellen Flottenliste dar.

☞ Wenn Sie die Maus über den Punkt bewegen, **werden die Leistungsdaten eingeblendet**.

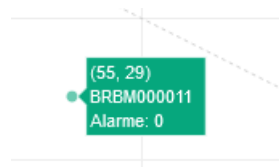


Abbildung 12: Leistungsdaten

Anzeige:

- x-y-Koordinaten des Punkts (% aktive Zeit, % Wartezeit)
- Name des Roboters
- Anzahl an Alarmen

Die *Größe* des Punkts stellt die von diesem Roboter in den letzten 5 Tagen ausgelöste Anzahl an Alarmen dar.

☞ Klicken Sie auf den Punkt, **um die Details für einen Roboter anzuzeigen**. Daraufhin wird die Roboterübersicht geöffnet.



Tools

Es gibt eine Reihe von Tools, mit denen Sie die Diagrammdaten detaillierter einsehen können. Die Toolfunktion wird eingeblendet, wenn Sie mit der Maus darauf zeigen.

4.1.7 Registerkarte „Flottenkarte“

Navigation: > **Meine Flotte**

Auf dieser Registerkarte sind die Aufenthaltsorte aller aktuell in der Flottenliste enthaltenen Roboter angegeben. Befinden sich mehrere Roboter an einem bestimmten Ort, werden sie gruppiert und die Anzahl der Roboter angezeigt.



Abbildung 13: Karte mit Angabe der Aufenthaltsorte der Roboter

Klicken Sie auf eine Gruppe, **um die Karte zu vergrößern und die einzelnen Roboter zu identifizieren.**

Klicken Sie auf das Aktualisierungssymbol, um die ursprüngliche Karte wieder mit allen Robotern anzuzeigen.

4.1.8 Registerkarte „Softwareversion“

Navigation: > **Meine Flotte**


Auf dieser Registerkarte finden Sie eine Übersicht der Softwareversionen, die auf den aktuell in der Flottenliste angezeigten Robotern installiert sind.

Hinweis: Diese Registerkarte wird nur Benutzern angezeigt, denen die Rolle „Techniker“ zugewiesen ist.



Abbildung 14: Anzeige der Softwareversionen

Eine Liste der jeweils installierten Softwareversion wird angezeigt. Es werden immer der Name der Softwareversion und der Prozentwert der Roboter angegeben, auf dem sie installiert ist. Der Prozentwert wird auch in einem Kreisdiagramm angezeigt.

 **Wenn Sie die Softwareversion eines Roboters erfahren möchten**, klicken Sie auf einen Prozentwert in der Liste oder im Diagramm. Der Inhalt der Flottenliste wird angepasst.

4.2 Roboterübersicht

Navigation:  > **Meine Flotte** > **Roboter**

In der Roboterübersicht sind alle Informationen zum Roboter enthalten. Sie können dort Befehle ausgeben und einige Konfigurationsparameter bearbeiten. Sie enthält:

Das Fenster mit den Informationen zum Roboter

Hier werden Informationen zum aktuellen Status und der aktuell installierten Softwareversion angezeigt.

Wenn Sie auf das Bild des Roboters klicken, können Sie die [Konfigurationsparameter des Roboters bearbeiten](#) (Seite 28).

[Verlauf Befehle]

Wenn Sie hierauf klicken, wird eine Liste der Befehle angezeigt, die kürzlich ausgegeben wurden. Die Befehle entsprechen den Befehlsschaltflächen unten.

Es wird ein Fenster geöffnet, in dem Folgendes angezeigt wird:

- der ausgegebene Befehl
- die Zeit der Ausgabe des Befehls
- die Zeit der Ausführung des Befehls
- das Ergebnis des Befehls

[Konfiguration von Benachrichtigungen]

Hier können Sie konfigurieren, wie die Benachrichtigungen für diese Roboter zugestellt werden. Siehe [Benachrichtigungen](#) (Seite 35).

Befehlsschaltflächen

Eine Reihe von Befehlsschaltflächen in Abhängigkeit vom Robotertyp.

Mehrere Registerkarten

Die verfügbaren Registerkarten sind:

Roboteraktivität (Seite 18)

Hier erhalten Sie Zugriff auf:

Verlauf (Seite 18)

Enthält Details zum täglichen Verlauf des Roboters.

Zyklen (Seite 20)

Enthält Details zu den Arbeitszyklen des Roboters.

Liste (Seite 24)

Enthält eine Liste mit Aktivitäten.



Hinweis: Diese Registerkarte wird nur Benutzern angezeigt, denen die Rolle „Techniker“ zugewiesen ist.

Informationen (Seite 25)

Enthält ausführliche Informationen zum Roboter. Dies ist nützlich für die Meldung von Problemen.

Alarme (Seite 25)

Enthält eine Liste der vom Roboter ausgegebenen Alarme.



Karte (Seite 26)

Enthält Informationen zum Bewegungsablauf des Roboters.

4.2.1 Roboteraktivität


Navigation:  > **Meine Flotte** > **Roboter**

Auf dieser Registerkarte sind Informationen zur Aktivität des Roboters enthalten, z. B. zum täglichen Verlauf, Details zu den Arbeitszyklen und eine Liste der Ereignisse.

 Klicken Sie auf H , **um den Verlauf anzuzeigen.**

 Klicken Sie auf C , **um die Zyklen anzuzeigen.**

 Klicken Sie auf L , **um die Ereignisse anzuzeigen.**

 **Hinweis:** Die Liste mit den Informationen kann nur von Benutzern eingesehen werden, denen die Rolle „Techniker“ zugewiesen ist.

4.2.1.1 Verlauf

Navigation:  > **Meine Flotte** > **Roboter** > **Roboteraktivität** > 

Auf dieser Seite sind die Informationen zur täglichen Aktivität des Roboters enthalten.

Zusammenfassung

Eine Zusammenfassung der Leistung des Roboters über die letzten 5 Tage wird angezeigt.



Abbildung 15: Übersicht über die Leistung des Roboters

Letzter Wert

Der aktuelle *Wert* (Seite 20).

Durchschnittswert

Der durchschnittliche *Wert* (Seite 20) über die letzten 5 Tage.

% Aktive Zeit

Zeit in Prozent, die der Roboter aktiv war: laden, zur Ladestation fahren, die Station verlassen und mähen oder Bälle aufsammeln.

% Mäh-/Aufsammelzeit

Zeit in Prozent, die der Roboter in den letzten 5 Tagen tatsächlich gemäht bzw. Bälle aufgesammelt hat.

In allen Fällen weist die Farbe die Qualität des Werts aus.










- Grün: ein akzeptabler Wert
- Orange: in diesem Fall ist noch Verbesserung erforderlich
- Rot: ein schlechter Wert



Das Verlaufsdiagramm

Jede Spalte entspricht einem Tag.

Jeder Status, der im Laufe eines Tages auftritt, wird durch eine Farbe dargestellt.

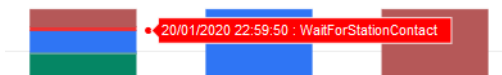
Tabelle 1: Erklärung der Farben zum Verlauf


	Arbeiten
	Rückkehr zur oder Verlassen der Ladestation
	Batterie aufladen
	An Ladestation warten
	Alarm
	Leerlauf
	Aus
	Nach einem Alarm ausgeschaltet
	Offline (Es bestand seit mehr als 10 Minuten keine Verbindung zum Roboter. In den meisten Fällen ist dies darauf zurückzuführen, dass der Roboter ausgeschaltet wurde.)

 **Den Zeitraum können Sie ändern**, indem Sie das gewünschte *Startdatum* und *Enddatum* festlegen. Klicken Sie dann auf , um die Daten zu aktualisieren.

Alarmer sind an roten Bändern in der Spalte sowie einem roten Punkt neben der Spalte ersichtlich.

 **Um Details zum Alarm anzusehen**, zeigen Sie mit der Maus auf den roten Punkt.



 **Wenn Sie Details zu einem Zeitraum einsehen möchten**, ziehen Sie ein Feld um den entsprechenden Zeitraum.



 **Um zur ursprünglichen Ansicht zurückzukehren**, klicken Sie in der Symbolleiste auf die automatische Skalierung .

4.2.1.2 Zyklen

Navigation:  > **Meine Flotte** > **Roboter** > **Roboteraktivität** > 

Ein neuer Zyklus wird in folgenden Fällen gestartet:

- **Der Roboter beginnt zu arbeiten.** In der Regel ist dies der Fall, wenn er die Ladestation verlässt oder der Befehl „Arbeiten“ ausgegeben wurde.
- **Der Roboter wird ausgeschaltet.** Dies erfolgt in der Regel 10 Minuten nach einem Alarm oder wenn der Roboter in den Ruhezustand wechselt oder der Roboter ausgeschaltet wird.
- **Der Roboter wird neu gestartet.**

Die Informationen sind in einem Diagramm dargestellt.

- Die x-Achse gibt die Anzahl der Zyklen im definierten Zeitraum an.
- Die y-Achse gibt einen Leistungswert und die Zykluszeit an.

Wert

Der Wert liegt je nach Leistung in einem Zyklus zwischen 0 und 20.

- Der Wert wird *erhöht*, wenn der Roboter einen Zyklus abgeschlossen hat, bei dem er mindestens 15 Minuten gearbeitet hat und kein Alarm aufgetreten ist.
- Der Wert wird *erniedrigt*, wenn in einem Zyklus ein Alarm aufgetreten ist.
- Der Wert wird *erniedrigt*, wenn der Roboter während des Zyklus mindestens 4 Stunden ausgeschaltet war.
- Der Wert wird *erniedrigt*, wenn der Roboter mindestens 16 Stunden inaktiv war (an der Ladestation gewartet hat oder kein Auftrag definiert ist.)

Der Wert wird als rote Linie angezeigt. Wenn Sie mit der Maus auf die Linie zeigen, wird der jeweilige Wert angezeigt.

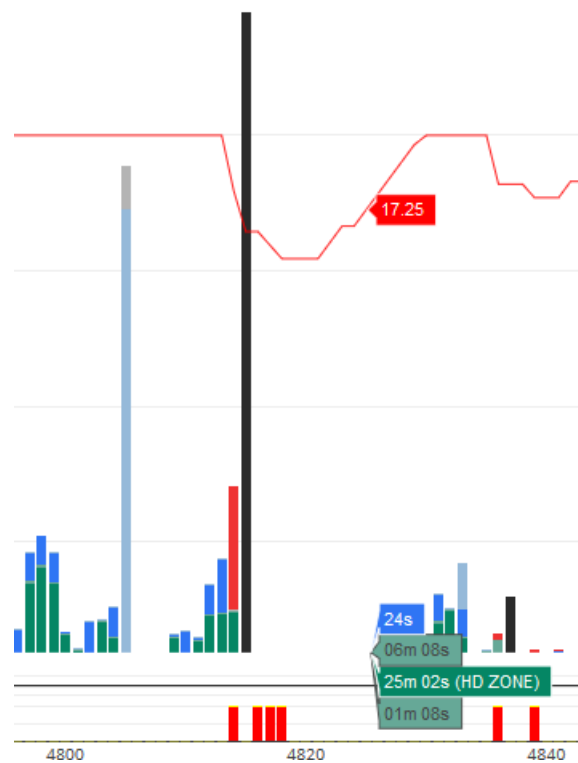


Abbildung 16: Anzeige der Werte

Zyklusdetails

Die Zyklusdetails werden als senkrechter Balken angezeigt. Der Roboterstatus während des Zyklus wird durch eine Farbe dargestellt. Der Bedeutung der Farben ist rechts angegeben.

Standardmäßig werden die Details für 24 Stunden angezeigt.

☞ **Um die Details für den gesamten Zyklus anzuzeigen**, klicken Sie auf das Symbol für die automatische Skalierung

☞ **Um die Anzeige auf die standardmäßigen 24 Stunden zurückzusetzen**, klicken Sie auf [Y-Wert zoomen].

☞ **Um einen kürzeren Zeitraum anzuzeigen**, klicken Sie auf das Zoomsymbol und definieren Sie den Zeitraum, indem Sie mit der Maus ziehen.

☞ **Um die genauen Zeiträume zu einem Roboterstatus anzusehen**, bewegen Sie die Maus über den Zyklus. Für die Zeiträume, in denen der Roboter arbeitet, wird die entsprechende Parzelle angezeigt.

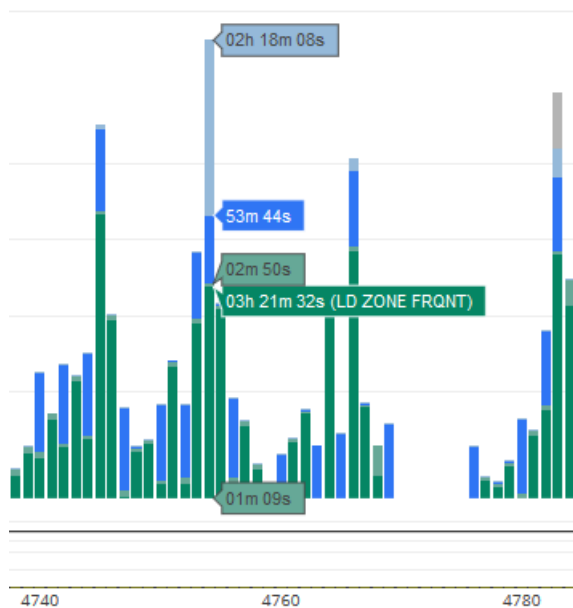


Abbildung 17: Anzeige der Zeitwerte

Eine Alarmsituation wird folgendermaßen angezeigt:

- ein roter Abschnitt in der Zyklusspalte
- ein roter Balken unter dem Zyklus

 **Um die Details zum Alarm anzusehen**, bewegen Sie die Maus über den roten Balken.

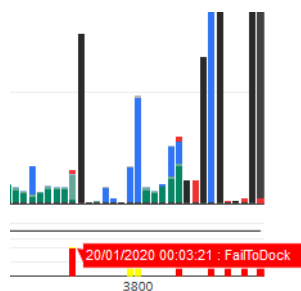


Abbildung 18: Alarmanzeige

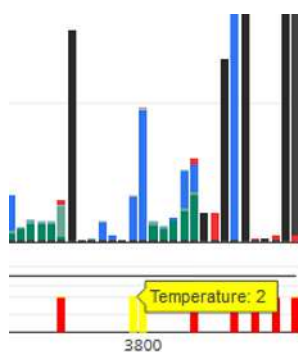


Abbildung 19: Warnanzeige

Warnungen entsprechen in der Regel Situationen, in denen ungewöhnliche Bedingungen aufgetreten sind.

☞ **Um Details zur Warnung anzusehen**, gehen Sie mit der Maus über den gelben Balken.

Roboteraktivitäten während eines Zyklus

☞ **Um die Details zu den Roboteraktivitäten während eines Zyklus anzuzeigen**, klicken Sie auf einen Zyklus. Daraufhin wird ein Fenster mit der **Zykluskarte** geöffnet, in der die Aktivität des Roboters während des Zyklus angezeigt wird.

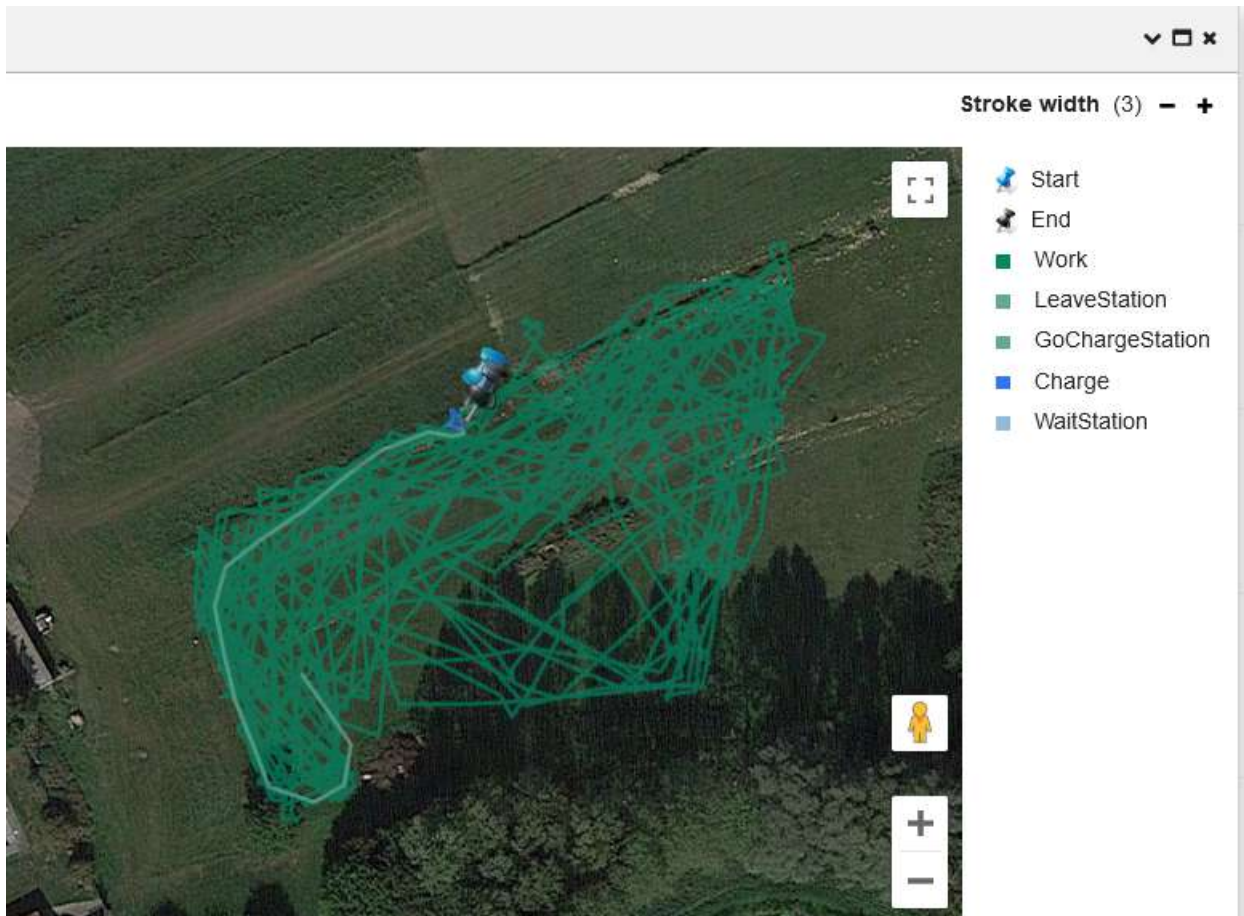


Abbildung 20: Karte mit den Bewegungen während eines Zyklus

☞ **Hinweis:** Die Verfolgung der Bewegungen des Roboters ist davon abhängig, ob ein GPS-Signal während des Zyklus verfügbar ist.

Anhand mehrerer Symbole rechts in der Karte können Sie die verschiedenen Elemente des Zyklus einsehen.

	Der Standort des Roboters zu Beginn des Zyklus wird eingeblendet/ ausgeblendet.
	Der Standort des Roboters am Ende des Zyklus wird eingeblendet/ ausgeblendet.

	Der Standort des Roboters, an dem während des Zyklus ein Alarm aufgetreten ist, wird eingeblendet/ausgeblendet. Klicken Sie auf die Markierung, um Details zum Alarm einzublenden.
Eine Liste der Status (und eine entsprechende Farberklärung), die während des Zyklus aufgetreten sind.	Wenn Sie die Maus über eine Aktivität bewegen, wird die vom Roboter während der Aktivität gefahrene Route hervorgehoben. Wenn Sie auf eine Aktivität klicken, wird die Darstellung der Bewegung während der Aktivität gewechselt.

Die **Strichbreite** definiert die Breite der Striche, mit denen die Bewegung des Roboters abgebildet wird. Klicken Sie auf **+** oder **-**, um die Breite zu ändern.

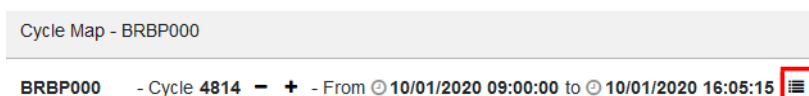


Abbildung 21: Zyklusdetails

Details zum Zyklus werden oben im Fenster angezeigt.

Mit den Schaltflächen **+** und **-** können Sie durch die jeweiligen Zyklen scrollen.

Wenn Sie auf das Listensymbol klicken (oben mit dem roten Kästchen hervorgehoben), wird eine ausführliche Liste der Ereignisse angezeigt, die während des Zyklus aufgetreten sind. Das Fenster mit den **Verlaufsdetails** wird angezeigt.

Time ↕	Duration ↕	State ↕	Event ▲	Details ↕
		All	UnloadBalls ▼	
🕒 20/01/2020 21:57:56	00:00:22	Unloading	UnloadBalls	

Abbildung 22: Zyklusdetails

Die Elemente der Liste können Sie sortieren, indem Sie auf eine Kategorie klicken.

Wenn Sie auf den Pfeil nach oben oder nach unten klicken, werden die Elemente der Kategorie in aufsteigender bzw. absteigender Reihenfolge aufgeführt.

Für die Kategorien **Ereignis** oder **Status** kann der Inhalt der Liste gefiltert werden.

4.2.1.3 Liste

Navigation: > **Meine Flotte** > **Roboter** > **Roboteraktivität** >

Hier finden Sie eine Liste mit allen Ereignissen, die zwischen dem Start- und Enddatum aufgetreten sind.

Hinweis: Diese Registerkarte wird nur Benutzern angezeigt, denen die Rolle „Techniker“ zugewiesen ist.

ROBOT ACTIVITY				
Time	Duration	State	Event	Details
		All	All	
20/05/2020 14:16:55	00:00:10	WaitStation	ChooseParcel	R=85.93, P(
20/05/2020 14:16:54	00:00:01	WaitStation	RobotStatusChanged	Charge con
20/05/2020 14:16:54	00:00:00	Charge	BatteryBalancingEvent	No need fo
20/05/2020 14:16:54	00:00:00	Charge	ChargeStatusChangeEvent	BSoC:92.42
20/05/2020 13:04:19	01:12:34	Charge	WaitChargeComplete	
20/05/2020 13:04:19	00:00:00	GoChargeStation	ChargeStatusChangeEvent	BSoC:9.620

Abbildung 23: Liste der Roboteraktivitäten

☞ **Die Elemente der Liste können Sie sortieren**, indem Sie auf eine Kategorie klicken.

Wenn Sie auf den Pfeil nach oben oder nach unten klicken, werden die Elemente der Kategorie in aufsteigender bzw. absteigender Reihenfolge aufgeführt.

Für die Kategorien **Ereignis** oder **Status** kann der Inhalt der Liste gefiltert werden.

4.2.2 Informationen

Navigation: > **Meine Flotte** > **Roboter** > **Informationen**

Auf dieser Registerkarte finden Sie die aktuellen Informationen zum Roboter.

4.2.3 Alarme

Navigation: > **Meine Flotte** > **Roboter** > **Alarme**

Auf dieser Registerkarte befindet sich eine Karte mit den Orten, an denen Alarme aufgetreten sind.

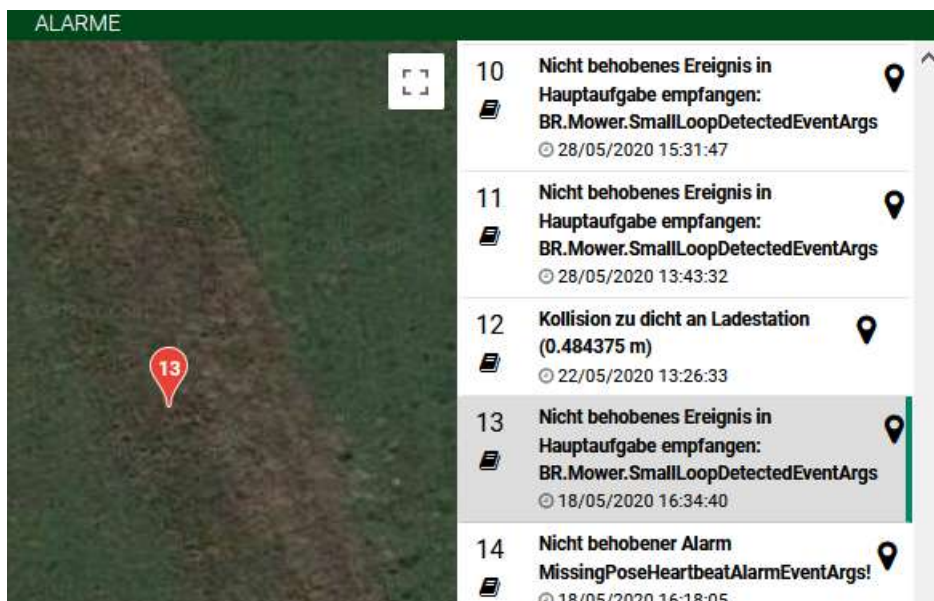





Abbildung 24: Alarmkarte

Eine Liste mit 20 Alarmen wird angezeigt. Die Zahl in der Liste entspricht einer Markierung in der Karte.

-  Zeigt Hilfe zum Alarm an. Diese Funktion ist in der aktuellen Version nicht verfügbar.
-  Zeigt weitere Informationen zum Alarm an.
-  Zeigt den Ort an, an dem der Alarm aufgetreten ist.

4.2.4 Karte

Navigation:  > **Meine Flotte** > **Roboter** > **Karte**



Auf dieser Registerkarte ist eine Karte mit den Bewegungen des Roboters innerhalb seiner Arbeitsparzelle enthalten. Standardmäßig werden die Bewegungen der letzten 24 Stunden angezeigt.



Abbildung 25: Karte mit den Bewegungen eines Roboters


- Die grüne Markierung zeigt die Position des Roboters zu Beginn des Zeitraums.
- Die rote Markierung zeigt die Position des Roboters am Ende des Zeitraums.

Zeitraum anpassen

1. Klicken Sie auf des Kalendersymbol *Startdatum*  und wählen Sie den gewünschten Tag und die Uhrzeit aus.
2. Klicken Sie auf des Kalendersymbol *Enddatum*  und wählen Sie den gewünschten Tag und die Uhrzeit aus.
3. Klicken Sie auf **Karte aktualisieren**.

Die Karte wird aktualisiert.

Karte von den Bewegungen eines Roboters anzeigen

 **Hinweis:** Sie können eine „symbolische“ Karte des Feldes anzeigen, auf der die Roboterbewegungen besser visualisiert sind.


1. Gehen Sie zu <http://geojson.io> (Ansichten „Satellite“ und „OSM“)
2. Folgen Sie den Anweisungen auf der Webseite.
3. Kopieren Sie den Inhalt der erzeugten Datei.

4. Klicken Sie auf der Kartenseite des Roboters auf [Geojson-Verwaltung].
5. Importieren Sie den Inhalt der Datei.

4.2.5 Konfigurationsparameter

Navigation:  > **Meine Flotte** > **Roboter**

Hier können Sie die Konfigurationsparameter eines Roboters anzeigen und bearbeiten.

 **Hinweis:** Damit Sie die Konfiguration anzeigen und bearbeiten können, muss der Roboter *online* sein, d. h., die Statusleiste muss grün sein, außer die aktuelle Konfiguration ist im Portal verfügbar.

 **Um die Parameter des Roboters zu konfigurieren**, klicken Sie auf das Roboterbild



Das Downloadsymbol wird angezeigt und der Server kontaktiert den Roboter, um Informationen über die aktuelle Konfiguration abzurufen.

Die Konfigurationsseite des Roboters wird angezeigt. Sie enthält:

- Roboterdetails (nachfolgend beschrieben)
- [Konfigurationsübersicht](#) (Seite 29)

Roboterdetails



Aktuelle Konfiguration vom Roboter herunterladen



Geänderte Konfiguration hochladen



Name/Seriennummer des Roboters



Robotertyp



Anzahl an Schneidköpfen (Mähroboter)



Installierte Softwareversion



Ladestatus der Batterie



Sprache



[Konfigurationsparameter des Roboters bearbeiten](#) (Seite 31)



[Roboterzeitplan bearbeiten](#) (Seite 32)



Definierte GPS-Punkte anzeigen – Diese können nur über das Display des Roboters definiert oder geändert werden. Es wird eine Karte mit den GPS-Punkten in den jeweiligen Parzellen angezeigt, in denen der Roboter arbeitet.



Abbildung 26: Platzierung der GPS-Punkte

Wenn Sie auf einen Pfeil klicken, werden Details zum GPS-Punkt angezeigt.

4.2.5.1 Konfigurationsübersicht

Hier werden alle Elemente der Arbeitskonfiguration des Roboters angezeigt.

Die Arbeitskonfiguration des Roboters besteht aus Ladestationen, Begrenzungsdrähten und Parzellen. Das nachfolgende Beispiel zeigt das schematische Layout für einen Ballpicker, der zwei Ladestationen nutzt. Ladestation 1 ist die Ladestation mit Entladegrube mit einer Schleifenparzelle, die als „BALLS“ bezeichnet ist. Ladestation 2 ist die Ladestation mit einer Schleifenparzelle, die als „CHARGE“ bezeichnet ist. Die Arbeitsparzelle ist als „FIELD“ bezeichnet.

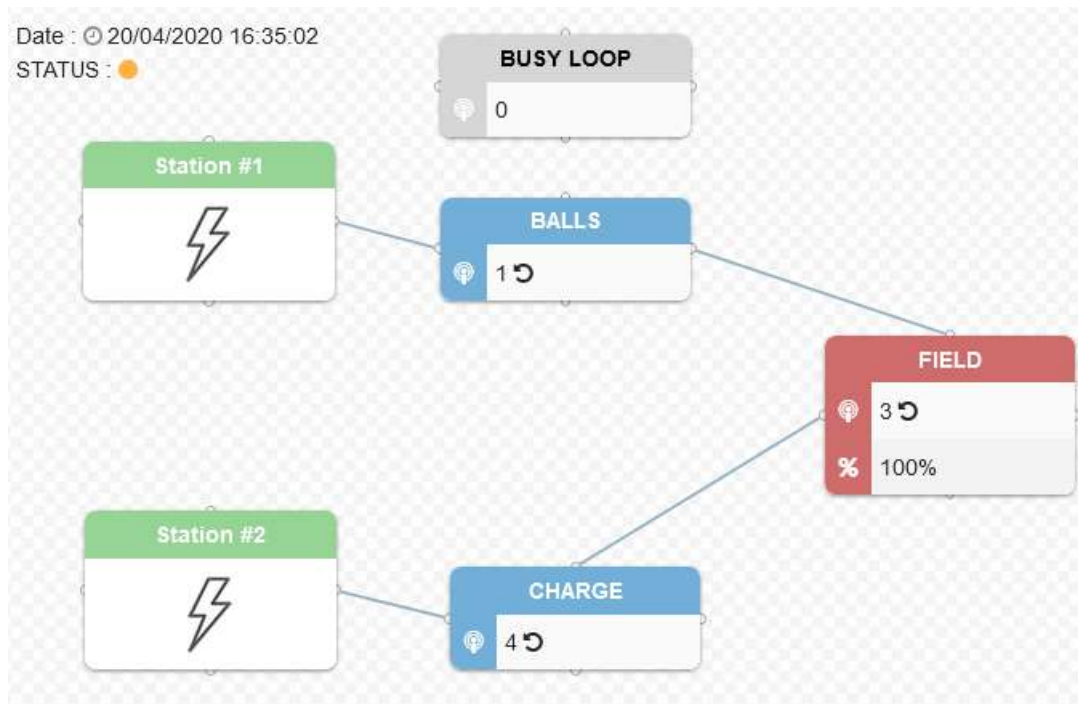



Abbildung 27: Schematisches Layout der Konfiguration 1

Das Layout zeigt die Konfiguration, wie sie über das Display des Roboters definiert wurde.

Hinweis: Diese Konfiguration kann nur über das Display des Roboters geändert werden.

Die schematische Darstellung der Konfiguration können Sie jedoch ändern.

Schematische Darstellung der Konfiguration ändern

1. Ziehen Sie die Konfigurationselemente einfach an die neuen Positionen.
2. Klicken Sie oben rechts im Fenster auf .

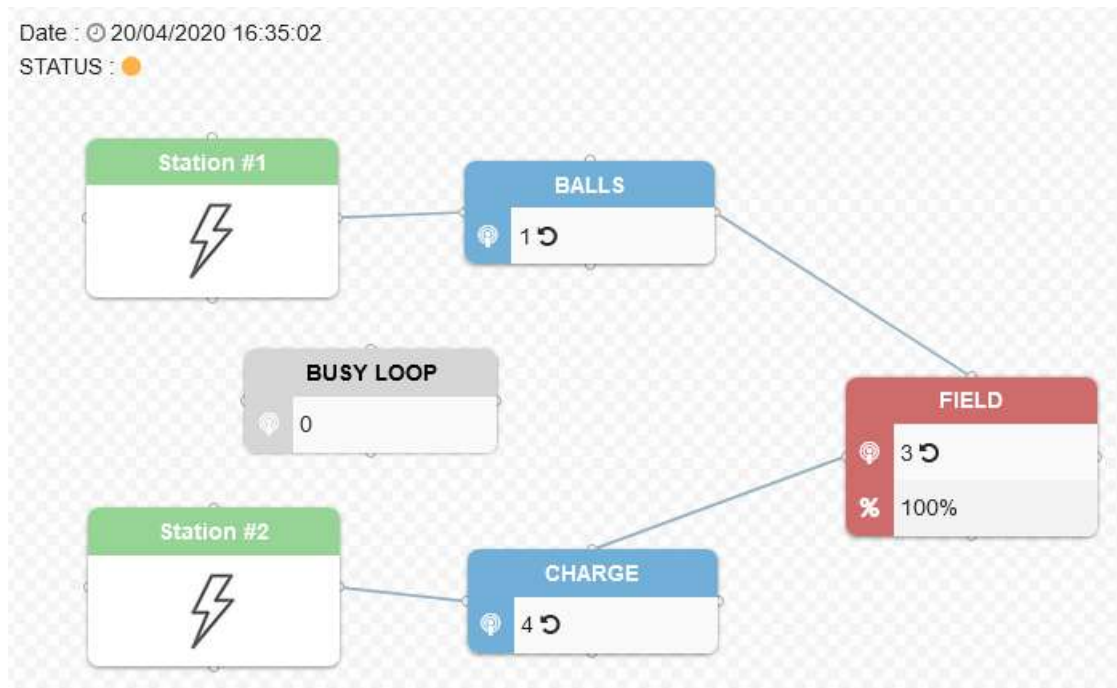


Abbildung 28: Schematisches Layout der Konfiguration 2

Die dem Begrenzungsdraht zugewiesene Kanalnummer und die Rückkehrrichtung für die Parzelle.

Der Zeit in Prozent, die der Roboter in der Parzelle arbeitet. Dies wird nur für Arbeitsparzellen angezeigt.

Die für die Parzelle festgelegte Höhe der Schneidmesser.

Um die Konfigurationsparameter zu bearbeiten, [klicken Sie auf](#) (Seite 31).

4.2.5.2 Konfigurationsparameter bearbeiten

Einige der Konfigurationsparameter können vom Webportal aus bearbeitet werden. Details zu allen Konfigurationsparametern sind in der Bedienungsanleitung zum Roboter enthalten.

Um die Konfigurationsparameter zu bearbeiten, klicken Sie auf .

Daraufhin wird ein Fenster mit den Konfigurationsparametern geöffnet.

Globale Parameter

Robotername

Geben Sie den neuen Namen in das Feld ein.

Feldparameter

Kanal

Der für diesen Schleifenbegrenzungsdraht verwendete Signalkanal. *Dieser Parameter kann nicht geändert werden.*

Rückkehrrichtung

Dieser Parameter kann nicht geändert werden.

Arbeit Prozent (in %)

Die Zeit in Prozent, die der Roboter in dieser Parzelle arbeitet. *Dieser Parameter kann nicht geändert werden.*

Schnitthöhe

Die aktuelle Schnitthöhe für die Parzelle.

Neue Parameter anwenden

1. Klicken Sie auf X, um das Fenster zu schließen.
- 2.



Klicken Sie auf , um die neuen Parameter auf den Roboter herunterzuladen.

4.2.5.3 Zeitplan bearbeiten

In diesem Abschnitt ist beschrieben, wie Sie den Arbeitszeitplan eines Roboters festlegen und bearbeiten.




Hinweis: Der Roboter muss AUSgeschaltet sein.



Wichtig: Vergewissern Sie sich vor dem Bearbeiten eines Zeitplans, dass die **Zeitzone** in Ihrem *Profil* (Seite 34) mit der Zeitzone des Standorts übereinstimmt, an dem sich der Roboter befindet.



Arbeitszeitplan definieren

1. Klicken Sie auf .
2. Wählen Sie **Meine Flotte** aus.
3. Klicken Sie auf den Roboter, für den Sie den Zeitplan bearbeiten möchten.
- 4.

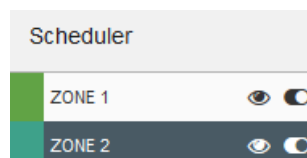


Klicken Sie auf das Roboterbild

5.

Klicken Sie auf der Seite „Konfiguration“ auf .

6. Eine Liste der Arbeitsparzellen mit Farbkodierung wird angezeigt.

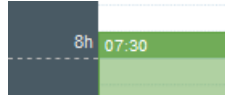


Klicken Sie auf , um den Zeitplan für eine Parzelle auszublenden.

Standardmäßig ist ein Roboter so konfiguriert, dass er jederzeit arbeitet. Wenn es mehr als eine Parzelle gibt, wird die in jeder Parzelle verbrachte Zeit entsprechend

dem Prozentanteil der Parzelle festgelegt. Ein definierter Zeitplan überschreibt die Prozentanteile, die der jeweiligen Parzelle zugewiesen sind.

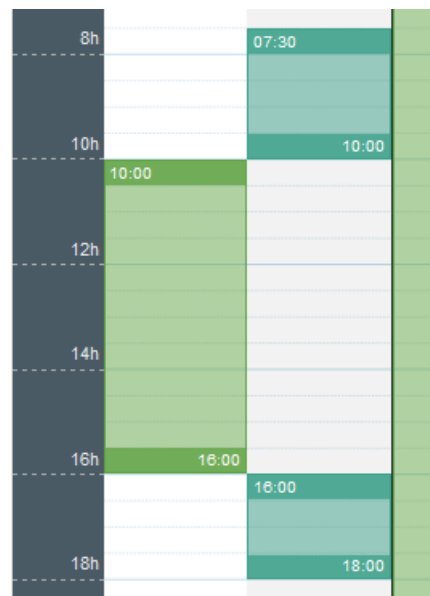
7. Klicken Sie auf die Spalte, die der Parzelle entspricht, deren Zeitplan Sie bearbeiten möchten.
8. Ziehen Sie bis zur gewünschten Startzeit.



9. Ziehen Sie bis zur gewünschten Endzeit.



10. Wiederholen Sie den Vorgang für alle Parzellen und Wochentage.



11. Um eine Arbeitszeit zu einer Parzelle hinzuzufügen, doppelklicken Sie auf den Bereich, in dem die Arbeitszeit liegen soll.



12. Ziehen Sie die Ecken so, dass der genaue Zeitraum angegeben ist.
13. Wenn der Zeitplan Ihren Wünschen entspricht, schließen Sie das Zeitplanfenster, indem Sie oben rechts auf das X oder auf das X auf der Registerkarte unten links klicken.
- 14.



Klicken Sie auf , um den bearbeiteten Zeitplan auf den Roboter hochzuladen.

Arbeitszeit deaktivieren

Mit dieser Funktion können Sie eine Arbeitszeit vorübergehend deaktivieren. Dies beinhaltet nicht, dass der Roboter nicht in die Parzelle fährt und dort arbeitet.

1. Klicken Sie auf die Arbeitszeit, die Sie deaktivieren möchten.

2. Klicken Sie auf „Deaktivieren“.

Wenn Sie die Arbeitszeit aktivieren möchten, wählen Sie sie aus und klicken Sie auf [Aktivieren].

Arbeitszeit löschen


1. Klicken Sie auf die Arbeitszeit, die Sie löschen möchten.
2. Klicken Sie auf [Löschen].

Die Arbeitszeit muss neu definiert werden, um sie wiederherzustellen.

4.3 Mein Profil

Navigation:  > **Mein Profil**



Auf dieser Seite können Sie die Profildetails ändern, die Sie beim Erstellen des Kontos eingegeben haben. Außerdem können Sie Ihr Kennwort ändern und die Zeitzone ändern.


 **Hinweis:** Wenn Sie den Zeitplan eines Roboters ändern, ist es wichtig, dass die in Ihrem Profil definierte Zeitzone mit der Zeitzone dieses Roboters übereinstimmt.

4.3.1 Kennwort ändern


Kennwort ändern

Das Kennwort wurde bei der Aktivierung des Kontos festgelegt.

1. Klicken Sie auf . (Klicken Sie gegebenenfalls auf .)
2. Klicken Sie auf **Mein Profil**.
3. Scrollen Sie nach unten zum Bereich „Kennwort“.
4. Geben Sie Ihr aktuelles Kennwort ein. (Wenn Sie Ihr Kennwort vergessen haben, klicken

Sie auf  und dann auf **Abmelden**. Geben Sie Ihre E-Mail-Adresse ein und klicken Sie dann auf „Kennwort vergessen“. Daraufhin erhalten Sie eine E-Mail mit einem Link, über den Sie ein neues Kennwort eingeben können.)

5. Geben Sie das neue Kennwort in die beiden angezeigten Felder ein.

 **Empfehlung:** Es gibt keine Einschränkungen für das Kennwort, aber es wird empfohlen, ein sicheres Kennwort zu verwenden. Dieses sollte aus mindestens 8 Zeichen mit Zahlen, Symbolen sowie Groß- und Kleinbuchstaben bestehen.

6. Klicken Sie auf **Speichern**.

4.4 Weiteren Roboter hinzufügen

Navigation:  > **Weiteren Roboter hinzufügen**

Mit diesem Vorgang wird (ein erster) oder weiterer Roboter zur Entität hinzugefügt.



Hinweis: Für diesen Vorgang wird die Registrierungskarte benötigt, die Sie mit dem Roboter erhalten haben.



Roboter hinzufügen

1. Geben Sie die Seriennummer für den Roboter ein (siehe Registrierungskarte).
2. Geben Sie den vierstelligen Bestätigungscode ein (siehe Registrierungskarte).
3. Klicken Sie auf **Bestätigen**.

Siehe auch: [Roboter an eine andere Entität verschieben](#) (Seite 43).

4.5 Dokumentation

Navigation:  > **Dokumentation**

Bietet Zugriff auf die verfügbare Dokumentation.

4.6 Benachrichtigungen

Navigation:  > **Benachrichtigungen**

In diesem Abschnitt können Sie festlegen, welche Benachrichtigungen Sie zum Roboter erhalten möchten und auf welche Weise.

Es wird eine Liste der Roboter angezeigt, für die Benachrichtigungen konfiguriert sind.











 Konfiguration von Benachrichtigungen							
							
Seriennummer	Alarmtyp	Kommunikationskanäle				Aktionen	
 BM00001	Roboteralarme	<input checked="" type="checkbox"/> E-Mail	<input type="checkbox"/> Detaillierte E-Mail	<input checked="" type="checkbox"/> Smartphone	<input type="checkbox"/> Benachrichtigungszentrale		
 BM00015	Roboteralarme	<input checked="" type="checkbox"/> E-Mail	<input type="checkbox"/> Detaillierte E-Mail	<input type="checkbox"/> Smartphone	<input type="checkbox"/> Benachrichtigungszentrale		

Abbildung 29: Benachrichtigungen





Neue Benachrichtigung hinzufügen

1. Klicken Sie auf .
2. Wählen Sie die Seriennummer des Roboters aus.
3. Wählen Sie den Benachrichtigungstyp aus.
4. Wählen Sie die Zustellmethode aus.
 - E-Mail: Die Benachrichtigung wird an Ihre E-Mail-Adresse gesendet.

- Mobil: Die Benachrichtigung kann auf einem Mobiltelefon angezeigt werden. (Dies gilt nur, wenn Sie die App auf einem Smartphone nutzen.)
- Benachrichtigungszentrale: Die Benachrichtigung wird im Portal angezeigt. Wenn Sie oben rechts auf das Symbol  klicken, können Sie die Nachricht lesen. (Diese Option wird in der aktuellen Version nicht unterstützt.)

5. Klicken Sie auf .

Benachrichtigung ändern:

1. Klicken Sie auf .
2. Ändern Sie die Benachrichtigung.
3. Klicken Sie auf .

 **Hinweis:** Sie können eine Benachrichtigung auch auf der [Roboterübersichtsseite](#) (Seite 17) ändern.

Benachrichtigung löschen

1. Klicken Sie auf .

4.7 Entitätenverwaltung

Navigation:  > **Entitätenverwaltung**

Auf dieser Seite können Sie:

- die Eigenschaften einer Entität mit den zugehörigen Robotern und Benutzern anzeigen
- eine neue Entität erstellen
- einen Benutzer zu einer Entität hinzufügen
- einen Roboter zu einer Entität hinzufügen oder in eine andere Entität verschieben
- eine Entität löschen

Definitionen

Entität

Roboter und Benutzer gehören einer Entität an. Dieses Beispiel ist in der nachfolgenden Abbildung dargestellt.

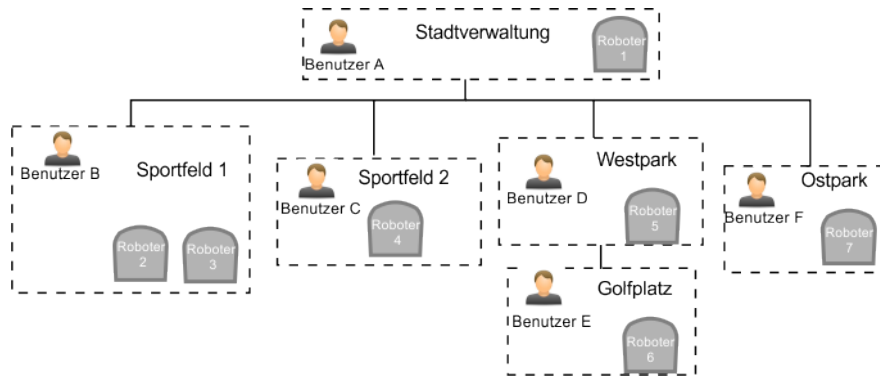


Abbildung 30: Entitäten

In dem obigen Beispiel gibt es 5 Entitäten, die in hierarchischer Reihenfolge miteinander verbunden sind. Die übergeordnete Entität ist die „Stadtverwaltung“. Sie hat 4 untergeordnete Entitäten („Sportfeld 1“, „Sportfeld 2“, „Westpark“ und „Ostpark“). Die Entität „Westpark“ hat eine untergeordnete Entität „Golfplatz“.

Eine Entität wird erstellt:

- wenn ein Benutzer, der einen Roboter kauft, ein neues Konto erstellt und die Standortdaten definiert und
- wenn ein vorhandener Benutzer der aktuellen Entität eine untergeordnete Entität hinzufügt.

Roboter

Ein Roboter wird einer Entität hinzugefügt:

- wenn ein Benutzer, der einen Roboter kauft, ein neues Konto erstellt und dann einen Roboter zum Konto hinzufügt und
- wenn ein vorhandener Benutzer (Händler oder Vertriebspartner) den Roboter zu einer Entität hinzufügt.

Benutzer

Benutzer sind die Eigentümer/Verwalter von Robotern.

Wenn ein Benutzer einen neuen Roboter kauft und ein Konto erstellt, wird dieser Benutzer zur Entität „Standort“ hinzugefügt, die beim Erstellen des Kontos definiert wird. Verwalter von vorhandenen Entitäten können weitere Benutzer zu ihren Entitäten hinzufügen.

Benutzer haben spezifische Rollen.

 **Hinweis:** Ein Benutzer kann nur einer Entität angehören.

Wenn Sie sich bei Ihrem Konto anmelden, ist dieses mit Ihrer übergeordneten Entität verknüpft.

4.7.1 Entitäten, Roboter und Benutzer anzeigen

Navigation:  > Entitätenverwaltung

 **Hierarchische Struktur der Entitäten, Roboter und Benutzer anzeigen**

1. Klicken Sie auf . (Klicken Sie gegebenenfalls auf .)

2. Klicken Sie auf **Entitätenverwaltung**.
3. Geben Sie den Namen der Entität oder einen Teil des Namens in das Suchfeld ein.
(Geben Sie * ein, um nach allen Entitäten zu suchen.)

Hinweis: Wenn Sie einen Suchbegriff in das Suchfeld eingeben, sollten Sie diesen anschließend entfernen, um Suchen innerhalb der Entität durchführen zu können.

Die ausgewählten Entitäten, die zugehörigen Roboter und die Benutzer werden tabellarisch aufgeführt.

Beispiel

Dieses Beispiel basiert auf der in der nachfolgenden Abbildung gezeigten Anordnung.

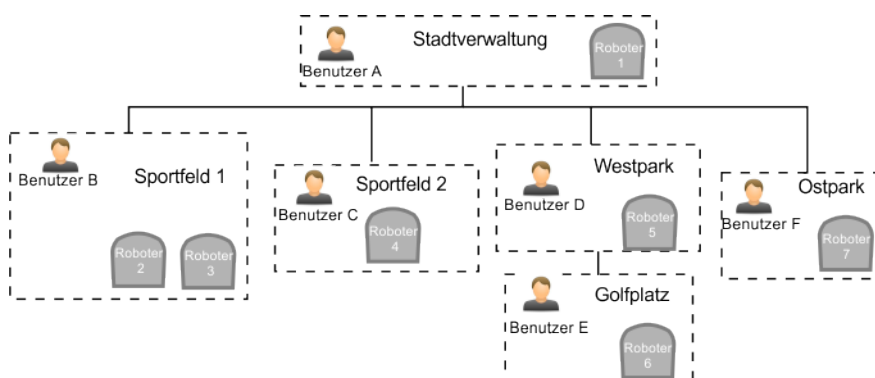


Abbildung 31: Hierarchische Struktur der Entitäten, Benutzer und Roboter

Der Navigationspfad mit den jeweiligen Ebenen wird oben auf der Seite angezeigt. In diesem Fall wäre dies „Stadtverwaltung“. Im Suchfeld wurde * eingegeben und somit kein Filter angewendet. Es werden also alle Entitäten, Roboter und Benutzer aufgeführt.

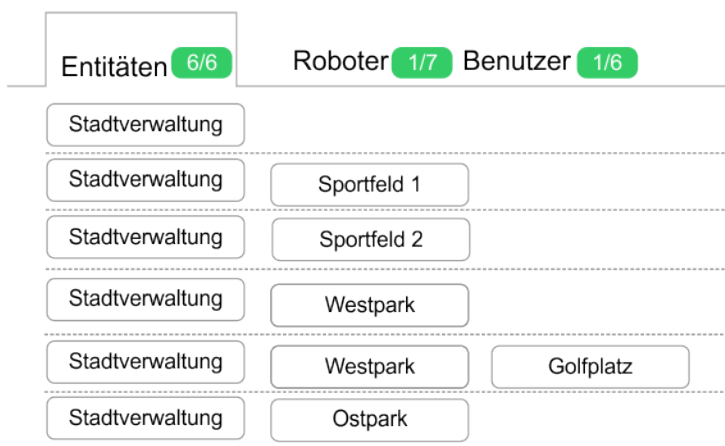


Abbildung 32: Anzeige der Entitäten

Wie Sie sehen können, werden alle 6 Entitäten angezeigt (6/6).

Da die ausgewählte Entität „Stadtverwaltung“ ist, wird nur 1 Roboter (Roboter 1) von insgesamt 7 der vollständigen Konfiguration aufgeführt. Die oberste Ebene der Stadtverwaltung hat nur 1 Benutzer von insgesamt 6.

Klicken Sie auf eine Entität, um die *Eigenschaften der Entität sowie die Liste der Benutzer in dieser Entität* (Seite 39) anzusehen.

Klicken Sie auf die Registerkarte „Roboter“, um die Verteilung der der Roboter anzuzeigen.

Entitäten 6/6	Roboter 1/7	Benutzer 1/6	
Stadtverwaltung	Robot 1		
Stadtverwaltung	Sportfeld 1	Robot 2	
Stadtverwaltung	Sportfeld 1	Robot 3	
Stadtverwaltung	Sportfeld 2	Robot 4	
Stadtverwaltung	Westpark	Robot 5	
Stadtverwaltung	Westpark	Golfplatz	Robot 6
Stadtverwaltung	Ostpark	Robot 7	

Abbildung 33: Anzeige der Registerkarte „Roboter“

Hier können Sie alle Roboter in der Entität „Stadtverwaltung“ sehen. Es gibt 7 insgesamt, aber nur 1 ist direkt mit der Entität der obersten Ebene (Roboter 1) verknüpft.

Klicken Sie auf einen Roboter, *um die Eigenschaften des Roboters anzuzeigen und zu ändern* (Seite 40).

Klicken Sie auf die Registerkarte „Benutzer“, um die Benutzer in der aktuellen Entität anzuzeigen.

Entitäten 6/6	Roboter 1/7	Benutzer 1/6	
Stadtverwaltung	Benutzer A		
Stadtverwaltung	Sportfeld 1	Benutzer B	
Stadtverwaltung	Sportfeld 2	BenutzerC	
Stadtverwaltung	Westpark	Benutzer D	
Stadtverwaltung	Westpark	Golfplatz	Benutzer E
Stadtverwaltung	Ostpark	Benutzer F	



Abbildung 34: Anzeige der Registerkarte „Benutzer“

Wenn Sie Benutzer anzeigen und ändern möchten, klicken Sie dazu auf *einen Benutzer* (Seite 40).

4.7.1.1 Entität

Navigation: > Entitätenverwaltung > Registerkarte „Entität“ > {Entitätenname}

Auf dieser Seite wird Folgendes angezeigt:

- Informationen zur Entität, die geändert werden können. Klicken Sie auf , um die Änderungen zu speichern, und auf , um die Änderungen zu verwerfen.
- Eine Liste der *Benutzer* (Seite 40) in dieser Entität.



Auf dieser Seite können Sie:

- *Neuen Benutzer zu einer Entität hinzufügen* (Seite 41).
- *Entität löschen* (Seite 45).
- *Entität erstellen* (Seite 42).
- *Entität verschieben* (Seite 42) an eine andere übergeordnete Entität.

4.7.1.2 Roboter


Navigation:  > **Entitätenverwaltung** > **Registerkarte „Roboter“** > **{Robotername}**

Auf dieser Seite wird Folgendes angezeigt:

- Informationen zum Roboter. Der Name des Roboters kann bearbeitet werden. Klicken Sie auf , um die Änderungen zu speichern, und auf , um die Änderungen zu verwerfen.

Auf dieser Seite können Sie:

- *Roboter an eine andere Entität verschieben* (Seite 43)

 **Hinweis:** Wie Sie einen Roboter zu Ihrer Entität hinzufügen, erfahren Sie unter *Weiteren Roboter hinzufügen* (Seite 34).

4.7.1.3 Benutzer


Navigation:  > **Entitätenverwaltung** > **Registerkarte „Benutzer“** > **{Benutzername}**


Auf dieser Seite wird Folgendes angezeigt:

- Informationen zu einem Benutzer. Keines der Felder kann bearbeitet werden. Um die Einstellungen eines Benutzers zu ändern, muss sich dieser Benutzer im Portal anmelden und **Mein Profil** auswählen.
- Die Liste der dem Benutzer zugeordneten Rollen. (siehe unten)

Auf dieser Seite können Sie:

- *Benutzer an eine andere Entität verschieben* (Seite 44)
- Benutzer löschen

 **Hinweis:** Das Löschen eines Benutzers kann nicht rückgängig gemacht werden. Daher sollte ein Benutzer nur gelöscht werden, wenn er keine weitere Rolle mehr in der Verwaltung von Robotern übernimmt.

 **Um einen Benutzer zu löschen**, klicken Sie auf **Benutzer löschen** und bestätigen Sie, dass der Benutzer wirklich gelöscht werden soll.

Benutzerrollen

Diese werden zusammen mit den Einstellungen zum Benutzer aufgeführt. Diese Rollen sind einsehbar, sowie das Benutzerkonto validiert wurde.

Standardmäßig werden die Rollen „Entitätenadministrator“ und „Robotersteuerung“ gewährt.

Robotersteuerung

Diese Rolle ist standardmäßig zugewiesen und ermöglicht die Verwaltung von Robotern anhand von Befehlen und die Änderung der Konfigurationsparameter über das Portal. Ist diese Rolle nicht zugewiesen, können die Roboterdaten im Portal nur eingesehen werden.

Entitätenadministrator

Diese Rolle ist standardmäßig zugewiesen und ermöglicht die Verwaltung von Entitäten mit den zugehörigen Benutzern und Robotern.

Techniker

Diese Rolle kann nur von Yamabiko R&D zugewiesen werden.

4.7.2 Neuen Benutzer zu einer Entität hinzufügen

Erstellt ein Benutzer ein Konto, um einen Roboter zu registrieren, wird eine als „Standort“ bezeichnete Entität erstellt.

Wenn Sie einen weiteren Benutzer hinzufügen möchten, der einen bereits registrierten Roboter verwalten kann, müssen Sie zuerst einen Benutzer erstellen und diesen dann zu Ihrer vorhandenen Entität „Standort“ *hinzufügen*.

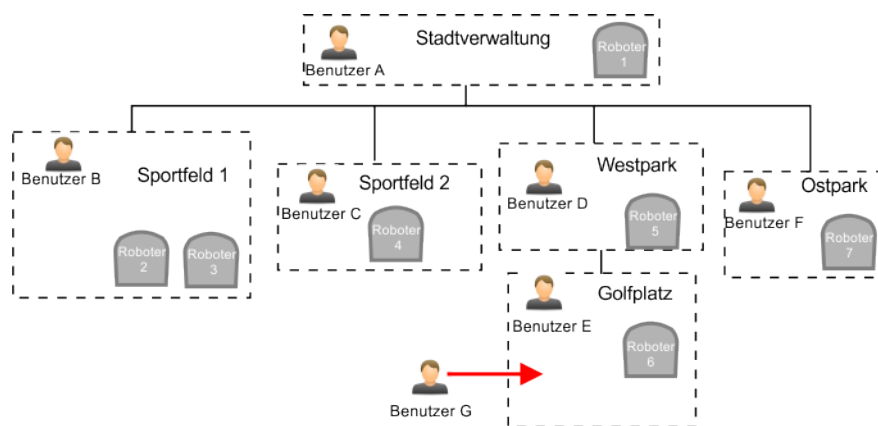



Abbildung 35: Neuen Benutzer hinzufügen

Dieser Vorgang muss von einem Benutzer durchgeführt werden, der mit der Entität verknüpft ist, zu der der Benutzer hinzugefügt werden soll, oder der zu einer übergeordneten Entität gehört. In diesem Beispiel könnten dies Benutzer E, Benutzer D und Benutzer A.

1. Melden Sie sich am Portal an.
2. Klicken Sie auf .
3. Wählen Sie **Entitätenverwaltung** aus.
4. Standardmäßig ist Ihre eigene Entität ausgewählt. Suchen Sie nach der Entität, zu der der Roboter gegebenenfalls hinzugefügt werden soll. (Geben Sie den Namen in das Suchfeld ein oder verwenden Sie *.)
5. Klicken Sie auf die Entität.
6. Klicken Sie auf **Benutzer erstellen**.

- Füllen Sie die erforderlichen Felder aus.



Hinweis: Die E-Mail-Adresse darf keine bereits verwendete sein, d. h., ein vorhandener Benutzer kann nicht zu einer anderen Entität hinzugefügt werden.

- Klicken Sie auf

Der neue Benutzer muss [das Konto aktivieren](#) (Seite 7).

4.7.3 Entität erstellen

Mit diesem Vorgang wird der übergeordneten Entität eine neue untergeordnete Entität hinzugefügt. Auf diese Weise können Sie die Standorte, an denen die Roboter arbeiten, verwalten.

- Melden Sie sich am Portal an.
- Klicken Sie auf .
- Wählen Sie **Entitätenverwaltung** aus.
- Suchen Sie nach der Entität, zu der die neue Entität hinzugefügt werden soll. (Geben Sie den Namen in das Suchfeld ein oder verwenden Sie *.)
- Klicken Sie auf die Entität.
- Klicken Sie auf **Entität erstellen**.
- Füllen Sie die erforderlichen Felder aus.
- Klicken Sie auf .

4.7.4 Entität verschieben

Sie können eine vorhandene Entität zu einer anderen übergeordneten Entität verschieben.

Die nachfolgende Abbildung zeigt die ursprüngliche Hierarchie der Entitäten für die Stadtverwaltung, wobei die Entität „Stadtverwaltung“ die übergeordnete Entität von „Sportfeld 2“ ist.

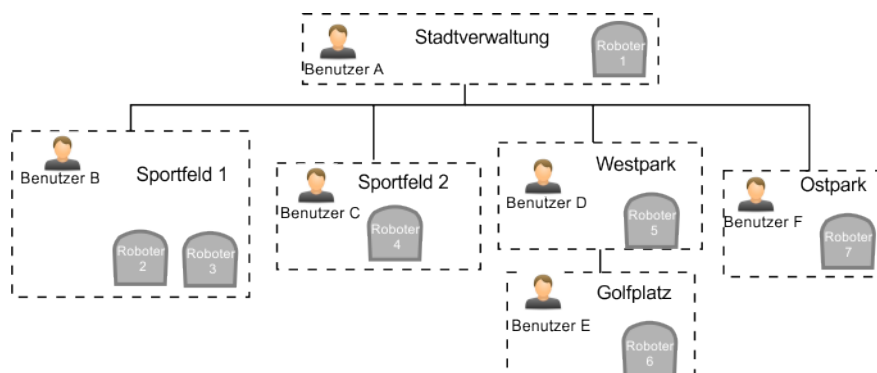


Abbildung 36: Ursprüngliche Entitätenhierarchie

In der nachfolgenden Abbildung wurde die Entität „Sportfeld 2“ so verschoben, dass die übergeordnete Entität jetzt „Sportfeld 1“ ist.

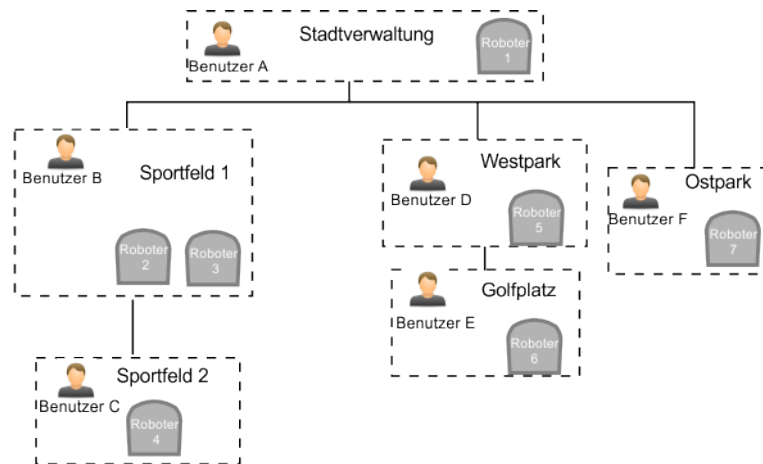


Abbildung 37: Änderung der übergeordneten Entität einer Entität

Dies beinhaltet, dass Benutzer B jetzt die Benutzer aller Roboter in „Sportfeld 1“ und „Sportfeld 2“ verwalten kann.

Entität an eine andere übergeordnete Entität verschieben

Dieser Vorgang kann von einem Benutzer mit der Rolle „Entitätenverwaltung“ durchgeführt werden. In dem obigen Beispiel muss dieser Vorgang von Benutzer A durchgeführt werden.

1. Melden Sie sich am Portal an.
2. Klicken Sie auf .
3. Wählen Sie **Entitätenverwaltung** aus.
Standardmäßig ist Ihre eigene Entität ausgewählt.
4. Klicken Sie auf die Registerkarte „Entitäten“.
5. Navigieren Sie zu der Entität, die verschoben werden soll (in diesem Beispiel „Sportfeld 2“).
6. Klicken Sie auf **Übergeordnete Entität ändern**.
7. Geben Sie entweder den Namen der neuen übergeordneten Entität ein oder suchen Sie danach (in diesem Beispiel „Sportfeld 1“).
8. Schließen Sie das Fenster.
9. Klicken Sie auf .

4.7.5 Roboter an eine andere Entität verschieben

Der Roboter, der verschoben werden soll, muss im Portal registriert sein.

Sehen Sie sich nochmals das Beispiel der Entitäten, Benutzer und Roboter in der nachfolgenden Abbildung an. In diesem Fall wird der „Roboter 3“ von „Sportfeld 1“ zu „Sportfeld 2“ verschoben.

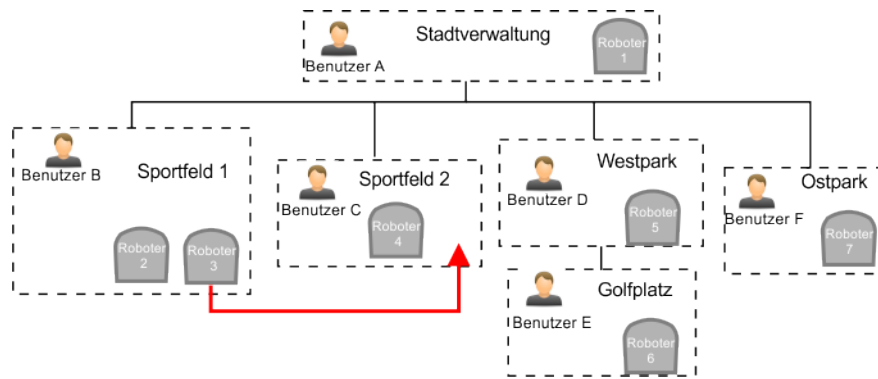




Abbildung 38: Verschieben eines Roboters an eine andere Entität

Dies muss von einem Benutzer ausgeführt werden, der einer Entität höherer Ebene angehört, als der mit dem zu verschiebenden Roboter. Dieser Vorgang muss also von Benutzer A durchgeführt werden.

1. Melden Sie sich am Portal an.
2. Klicken Sie auf .
3. Wählen Sie **Entitätenverwaltung** aus.
4. Suchen Sie nach „Roboter“. (Geben Sie den Namen in das Suchfeld ein oder verwenden Sie *.)
5. Klicken Sie auf den Roboter. Die Informationen zum Roboter werden angezeigt.
6. Klicken Sie auf **Übergeordnete Entität ändern**.
7. Geben Sie entweder den Namen der Entität ein, an die der Roboter verschoben werden soll, oder geben Sie ein Suchkriterium ein.
8. Wählen Sie die Entität aus. Das Fenster wird geschlossen.
9. Klicken Sie auf .

4.7.6 Benutzer an eine andere Entität verschieben

Hier können Sie einen registrierten Benutzer von einer Entität in eine andere verschieben. In diesem Beispiel wird der Benutzer F von der Entität „Golfplatz“ zur Entität „Sportfeld 2“ verschoben.

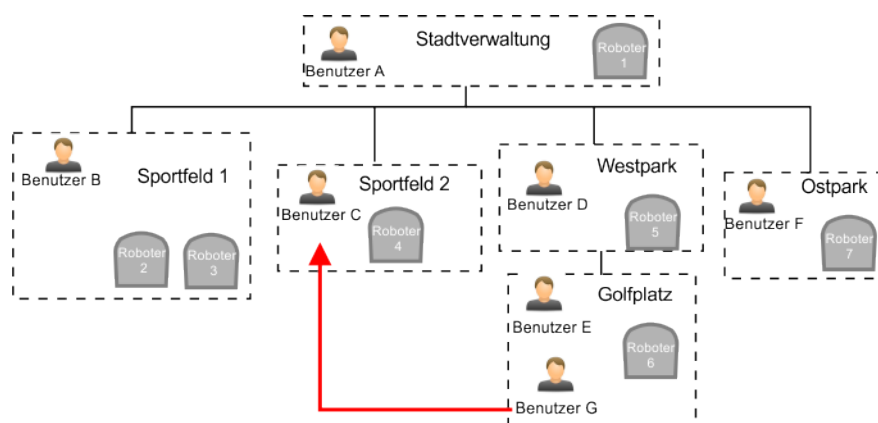




Abbildung 39: Verschieben eines Benutzers an eine andere Entität


Dieser Vorgang kann von einem Benutzer durchgeführt werden, der einer Entität höherer Ebene zugewiesen ist, als die Entität, in die der Benutzer verschoben wird. In diesem Beispiel kann der Vorgang also nur von Benutzer A durchgeführt werden.

1. Melden Sie sich am Portal an.
2. Klicken Sie auf .
3. Wählen Sie **Entitätenverwaltung** aus.
4. Suchen Sie nach Benutzern. (Geben Sie den Namen in das Suchfeld ein oder verwenden Sie *.)
5. Klicken Sie auf den Benutzer.
6. Klicken Sie auf **Benutzer verschieben**.
7. Geben Sie entweder den Namen der Entität ein, in die der Benutzer verschoben werden soll, oder geben Sie ein Suchkriterium ein.
8. Wählen Sie die Entität aus. Das Fenster wird geschlossen.
9. Klicken Sie auf .

4.7.7 Entität löschen



Hinweis: Eine Entität kann nur gelöscht werden, wenn sie keine Roboter oder Benutzer enthält.

1. Melden Sie sich am Portal an.
2. Klicken Sie auf .
3. Rufen Sie die **Entitätenverwaltung** auf.
4. Suchen Sie nach der Entität, die Sie löschen möchten.
(Geben Sie den Namen in das Suchfeld ein oder verwenden Sie *.)
5. Klicken Sie auf die Entität.
6. Prüfen Sie, ob die Entität Roboter enthält. Klicken Sie auf die Registerkarte „Roboter“. Wählen Sie die jeweiligen Roboter aus und klicken Sie dann auf **Übergeordnete Entität ändern**, um die Roboter zu verschieben.
7. Prüfen Sie, ob die Entität Benutzer enthält. Klicken Sie auf die Registerkarte „Benutzer“. Wählen Sie die jeweiligen Benutzer aus und klicken Sie dann auf **Benutzer verschieben**, um den Benutzer an eine andere Entität zu übertragen oder ihn aus der Entität zu entfernen, indem Sie ihn löschen.
8. Klicken Sie auf **Entität löschen**.

4.8 Glossar

Aus

Der Roboter wurde ausgeschaltet.

Nach Alarm ausgeschaltet

Der Roboter hat sich nach einem Alarm selber ausgeschaltet.

Alarm

Der Roboter befindet sich in einem Alarmzustand.

bleiben

Der Roboter wartet an einer Ladestation.

Aufladen

Die Batterie des Roboters wird aufgeladen.

Auf dem Weg zur Entladestation

Der Roboter fährt zur Ladestation mit Entladegrube, um Bälle zu entladen. Dieser Status beginnt, wenn ein Roboter entscheidet, zur Ladestation zurückzukehren.

Auf dem Weg zur Ladestation

Der Roboter fährt zur Ladestation. Dieser Status beginnt, wenn der Roboter entscheidet, zur Ladestation zurückzukehren.

Ladestation wird verlassen

Der Roboter verlässt die Ladestation und beginnt zu arbeiten.



CutCat® ist eine eingetragene Marke von EUROGREEN GmbH.