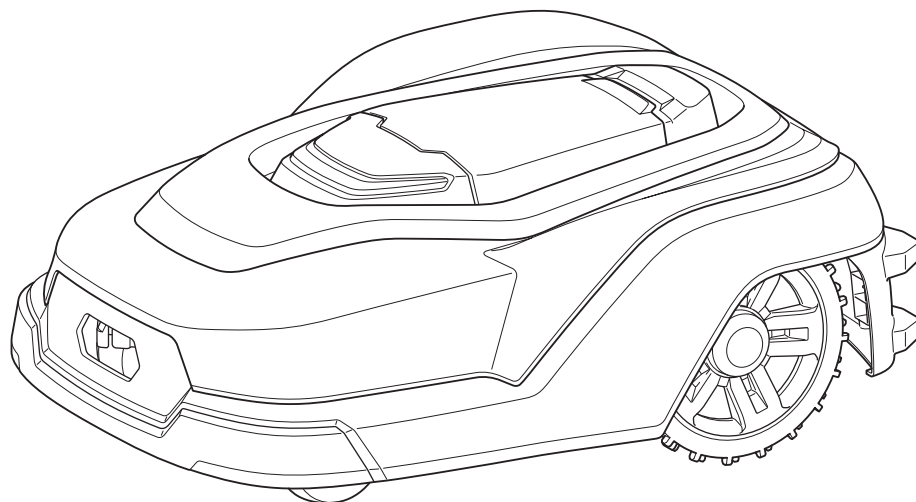
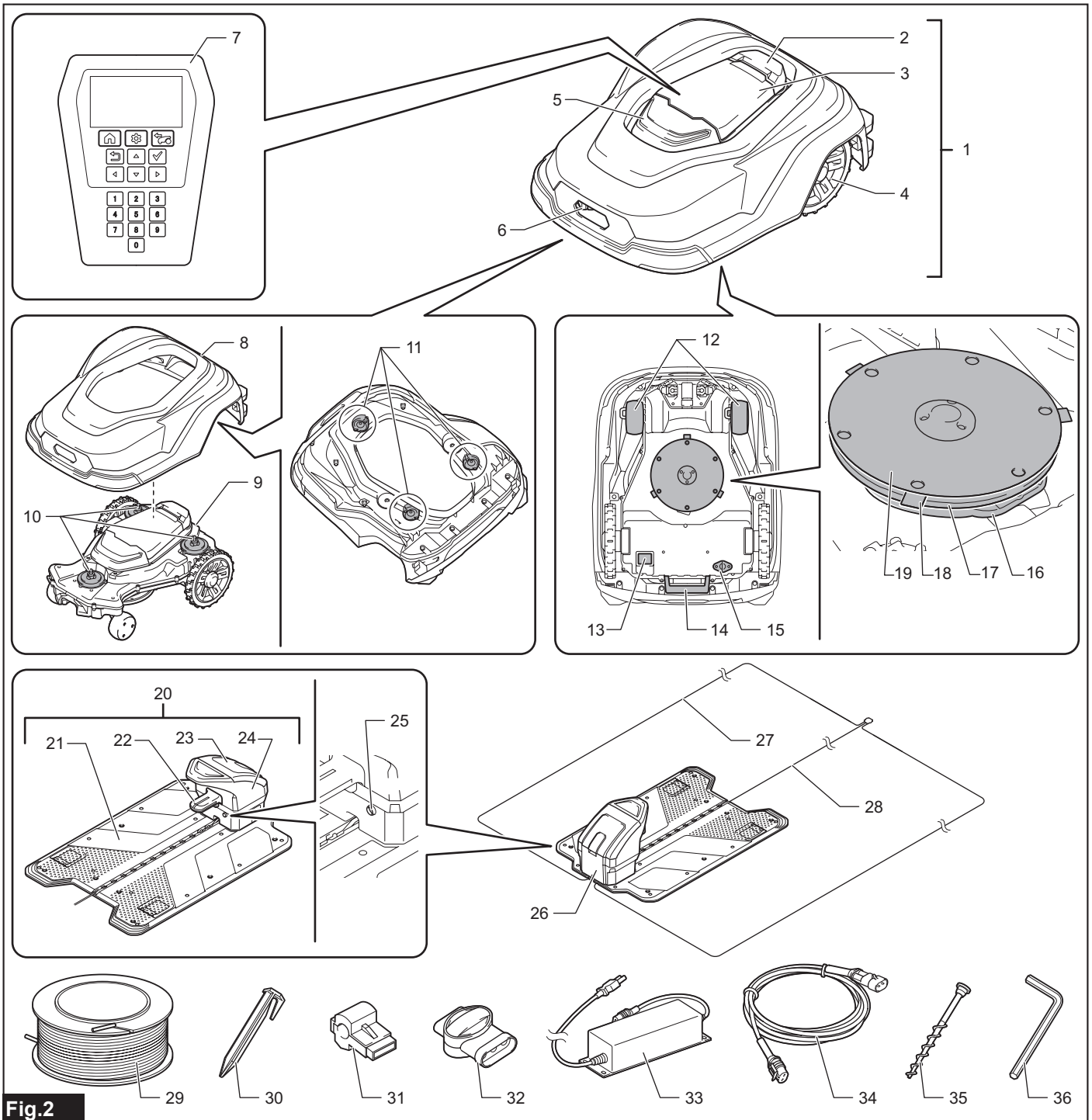
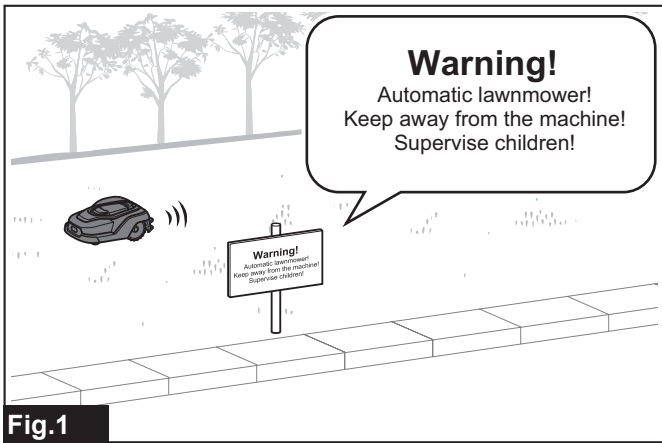




EN	Robotic Mower	INSTRUCTION MANUAL	14
PL	Robot Koszący	INSTRUKCJA OBSŁUGI	33
HU	Robotfűnyíró	HASZNÁLATI KÉZIKÖNYV	56
SK	Robotická kosačka	NÁVOD NA OBSLUHU	77
CS	Robotická sekačka	NÁVOD K OBSLUZE	98
UK	Газонокосарка-робот	ІНСТРУКЦІЯ З ЕКСПЛУАТАЦІЇ	119
RO	Mașină robotizată de tuns iarba	MANUAL DE INSTRUCȚIUNI	142
DE	Mähroboter	BETRIEBSANLEITUNG	165

RM350D





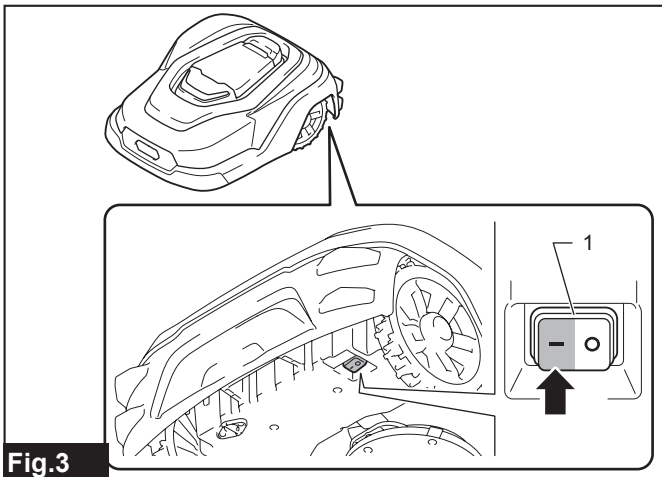


Fig.3

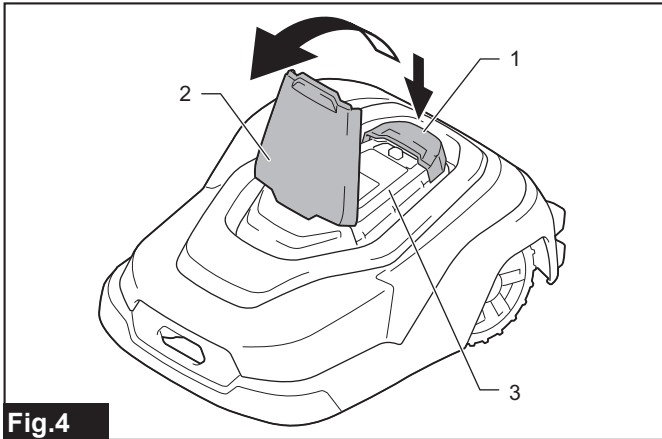


Fig.4

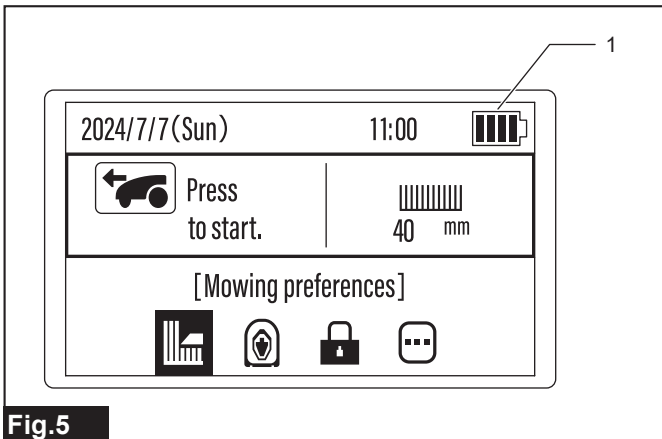


Fig.5

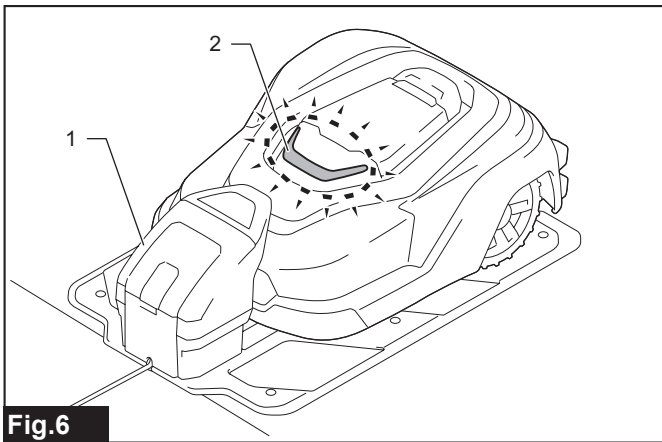


Fig.6

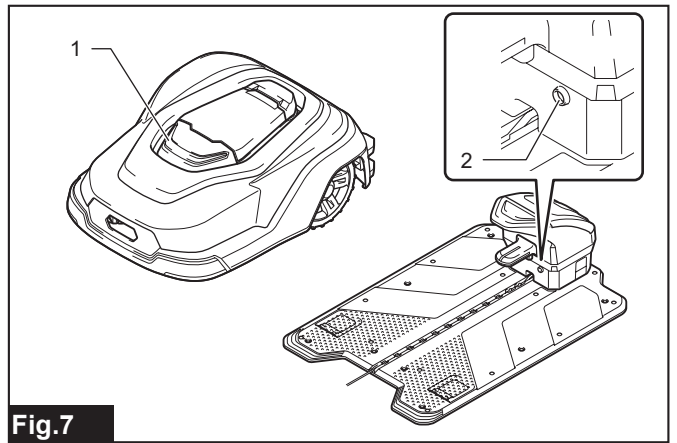


Fig.7

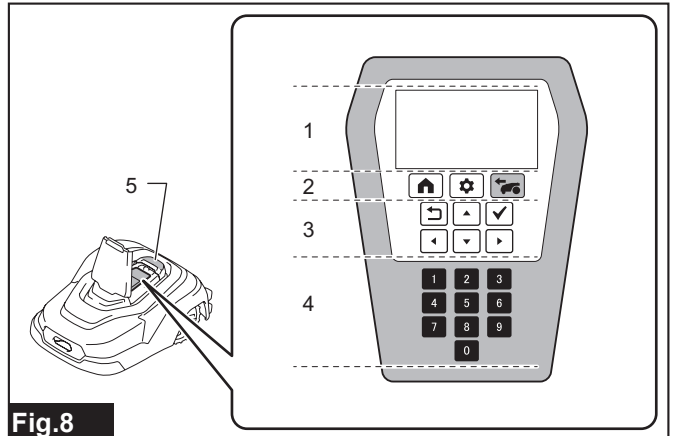


Fig.8

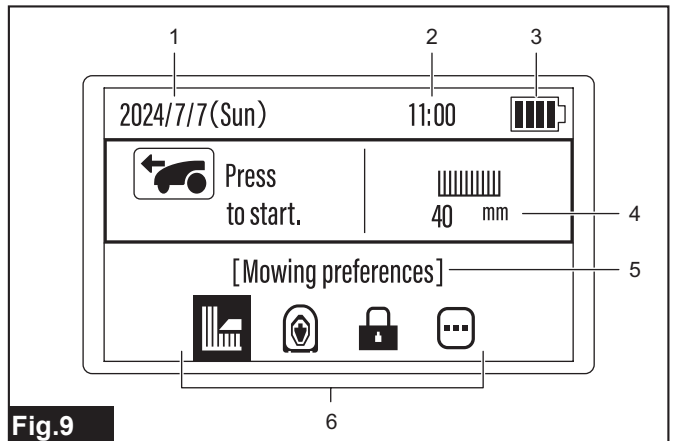


Fig.9

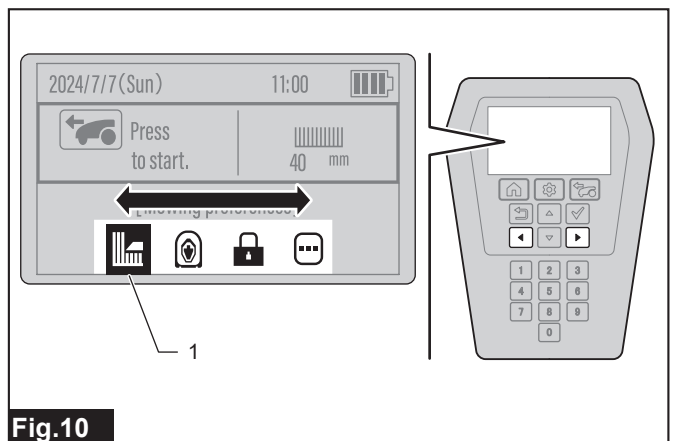


Fig.10

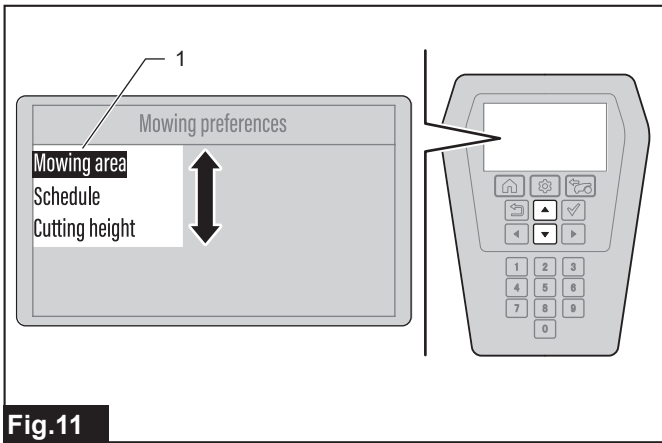


Fig.11

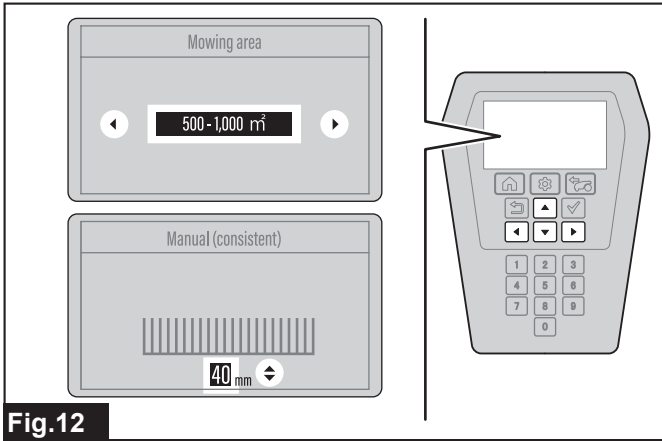


Fig.12

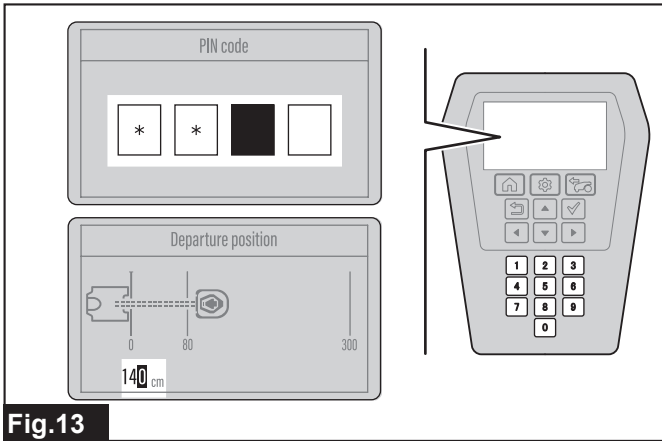


Fig.13

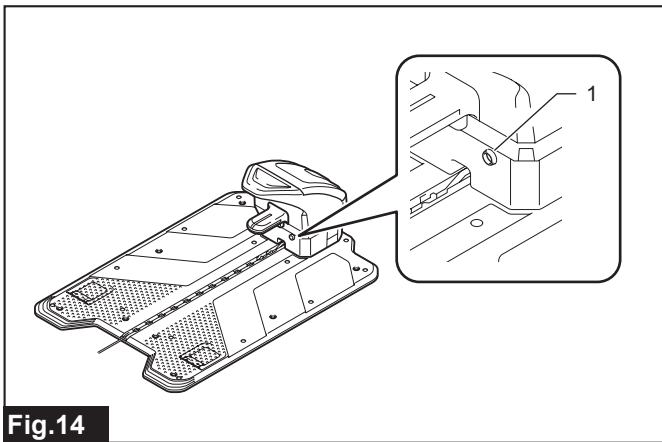


Fig.14

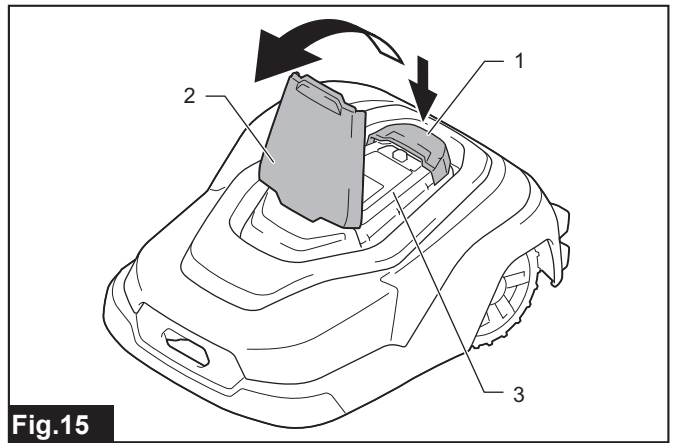


Fig.15

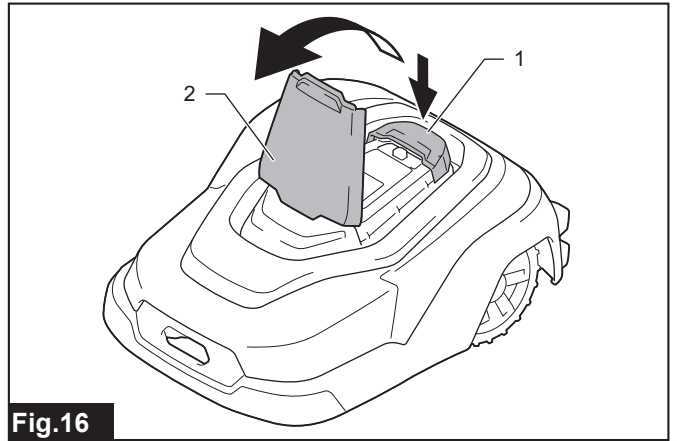


Fig.16

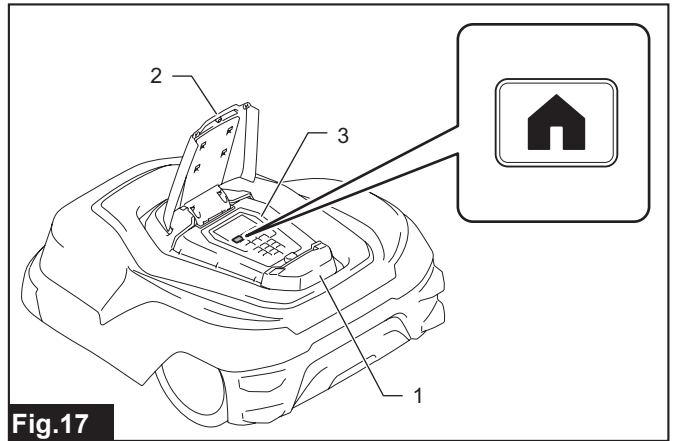


Fig.17

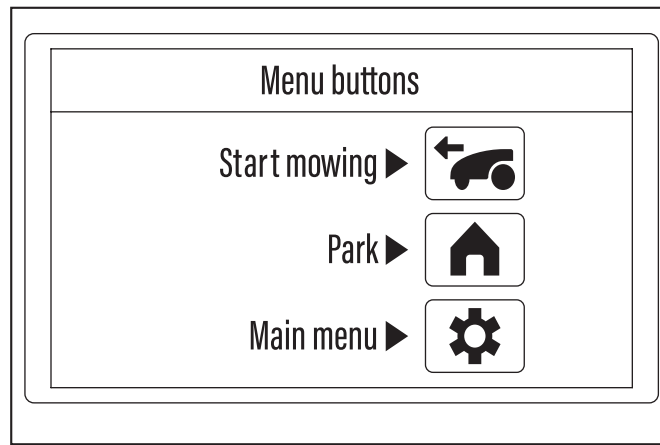


Fig.18

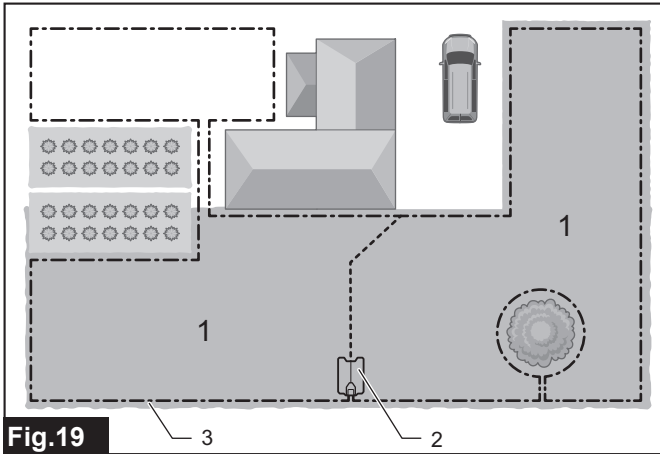


Fig.19

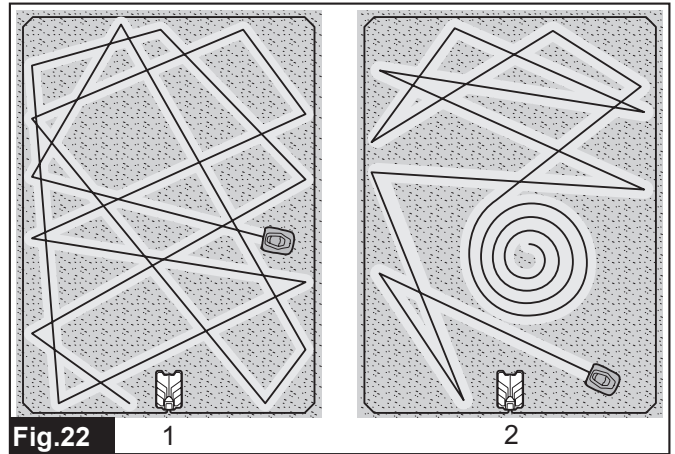


Fig.22

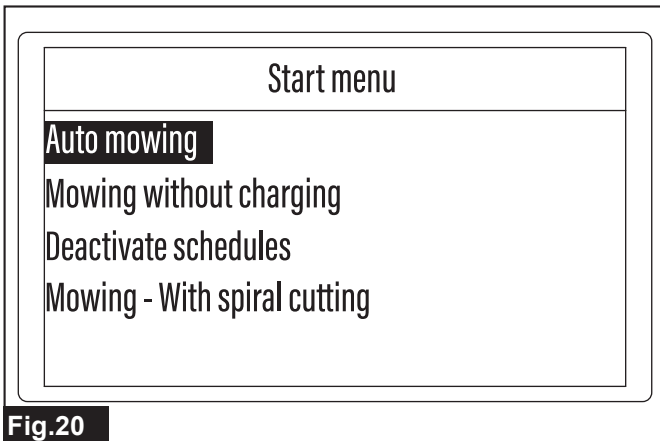


Fig.20

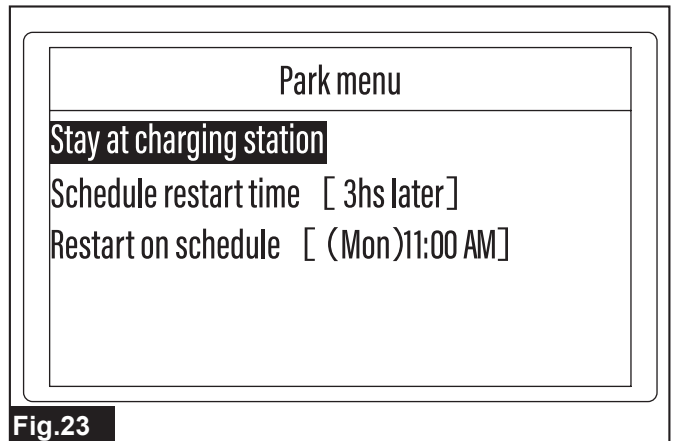


Fig.23

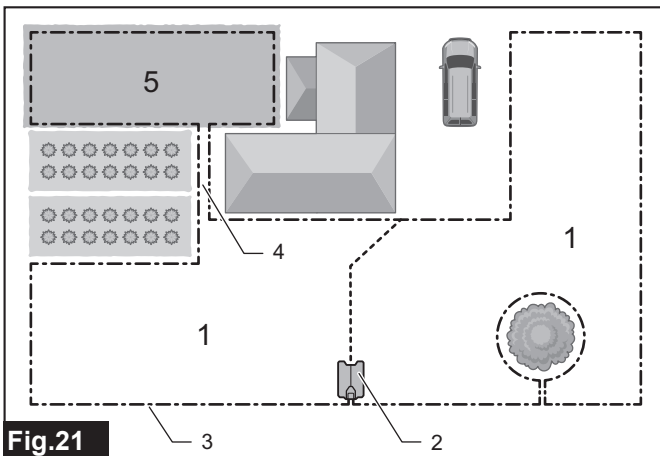


Fig.21

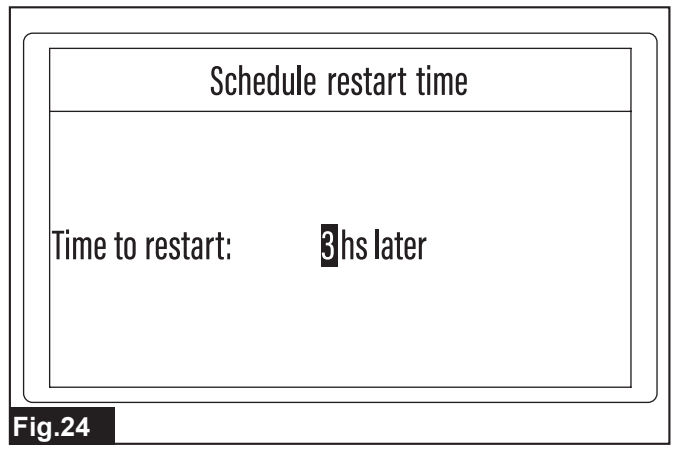
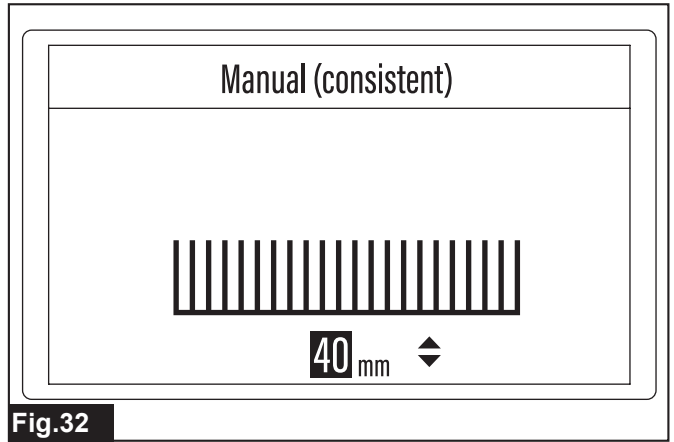
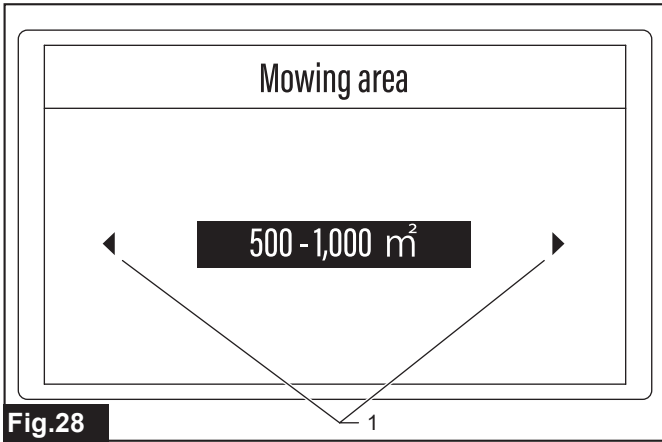
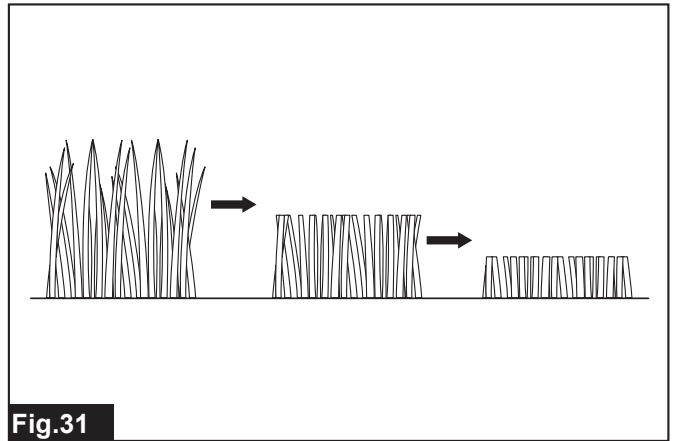
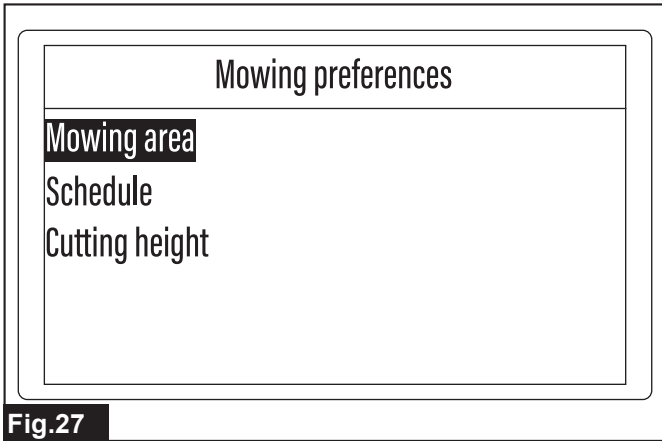
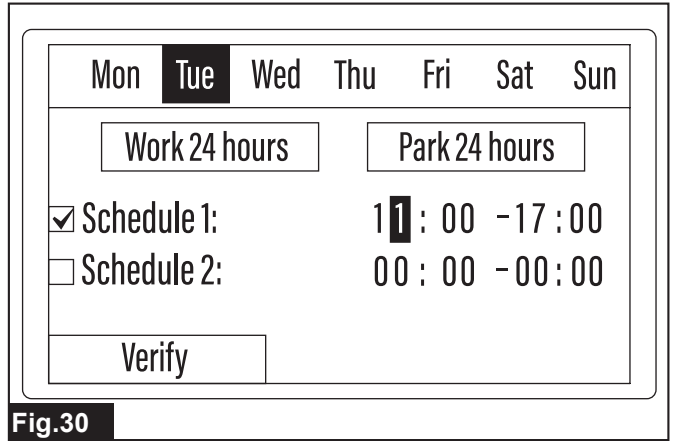
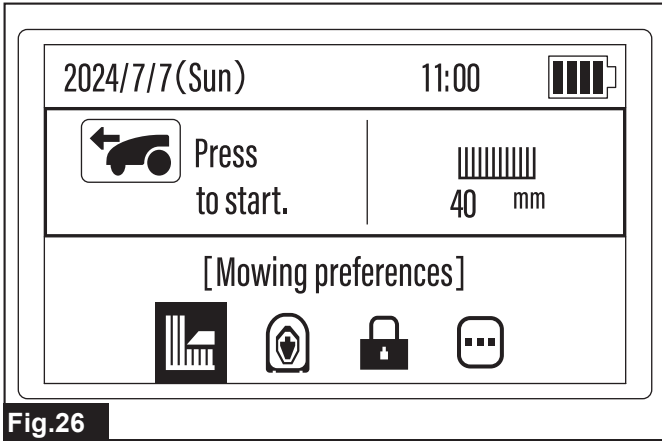
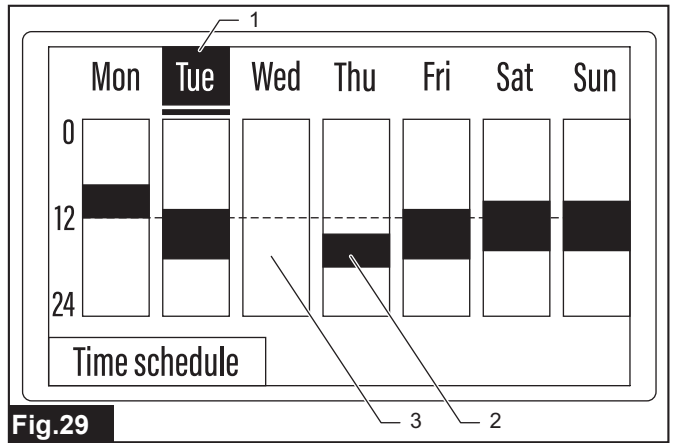
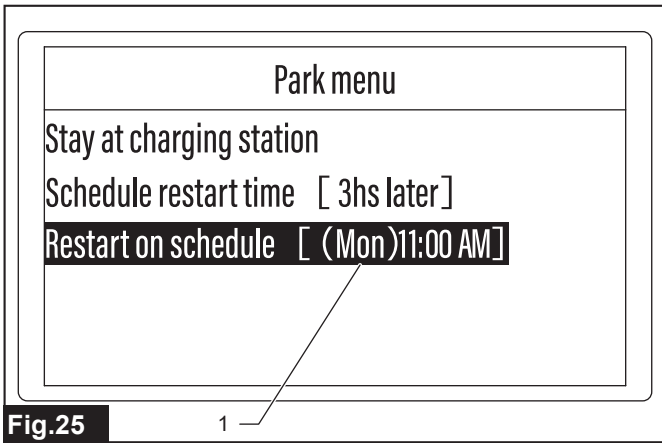


Fig.24



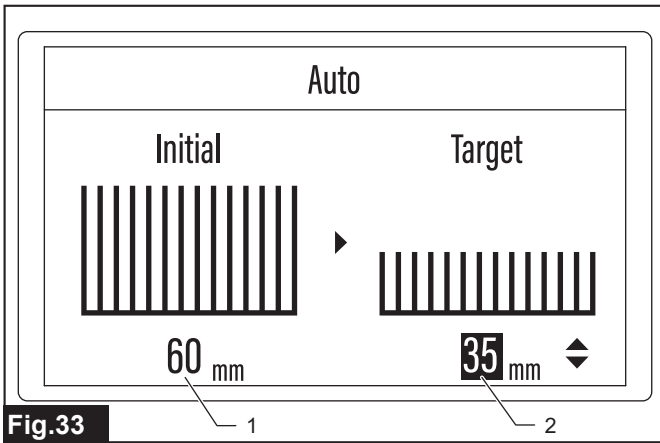


Fig. 33

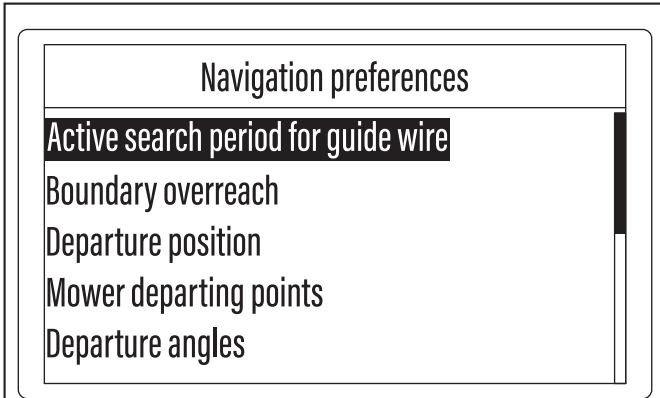


Fig. 34

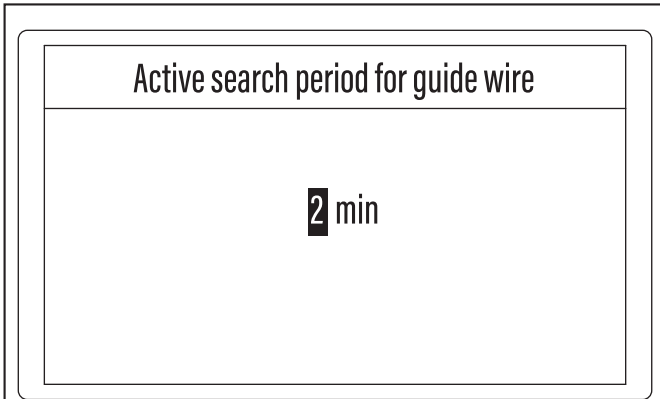


Fig. 35

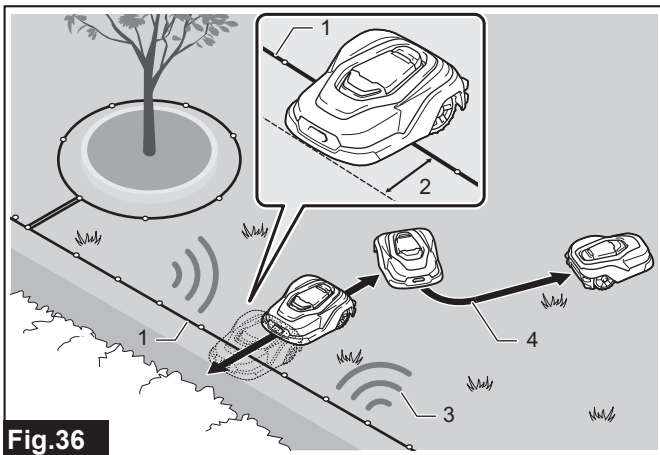


Fig. 36

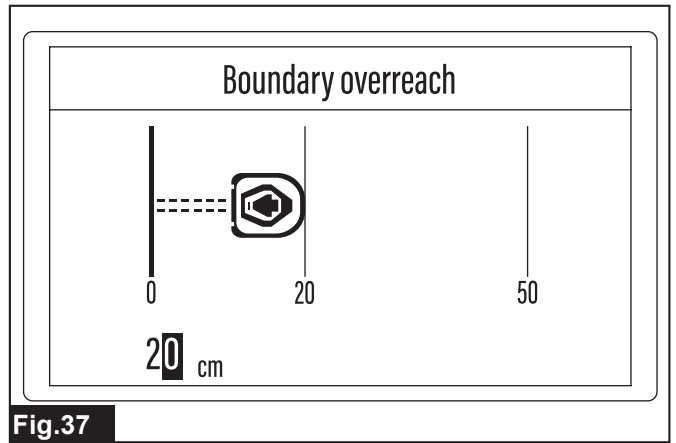


Fig. 37

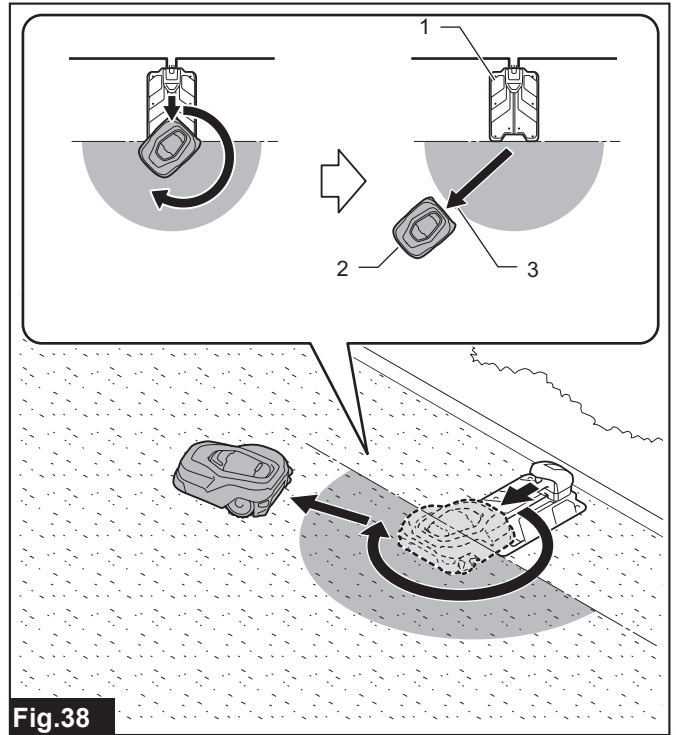


Fig. 38

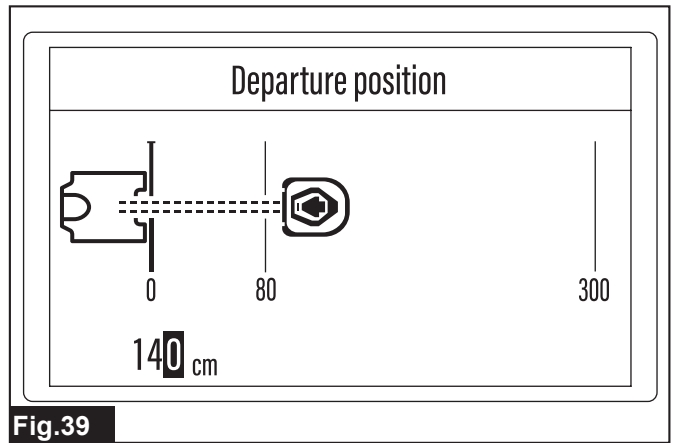


Fig. 39

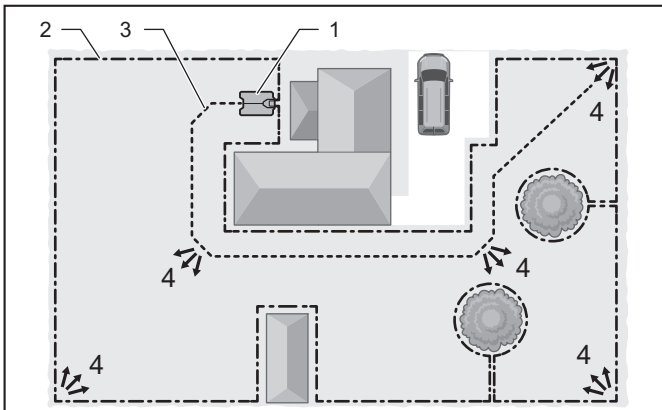


Fig.40

Mower departing points

1	[G1]	30 m	20%
2	[L]	50 m	20%
3	[--]	--- m	---%
4	[--]	--- m	---%
5	[--]	--- m	---%

Fig.41

Mower departing points

Wire to trace: **Bound. R**

Departure position: 2 m

Probability: 60%) 20 %

Fig.42

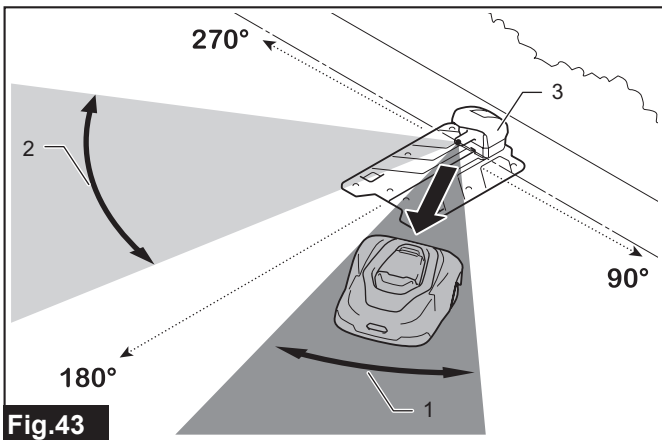


Fig.43

Departure angles

Exit range 1: 130° - 170° / 50%

Exit range 2: 200° - 250° / 50%

Fig.44

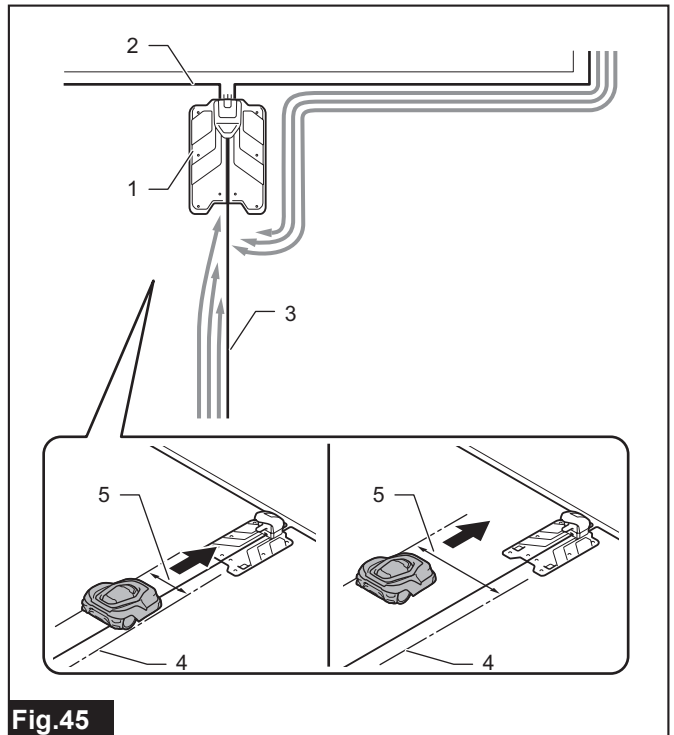


Fig.45

Line trace offset

<input checked="" type="checkbox"/> G1: Left	0
<input type="checkbox"/> G2: Left	0
<input type="checkbox"/> Boundary:	0

Fig.46

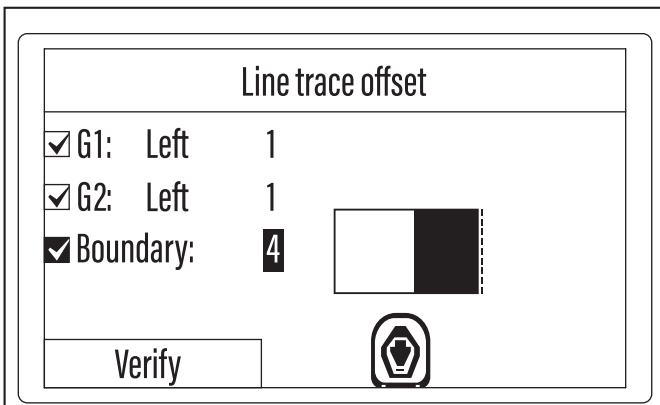


Fig.47

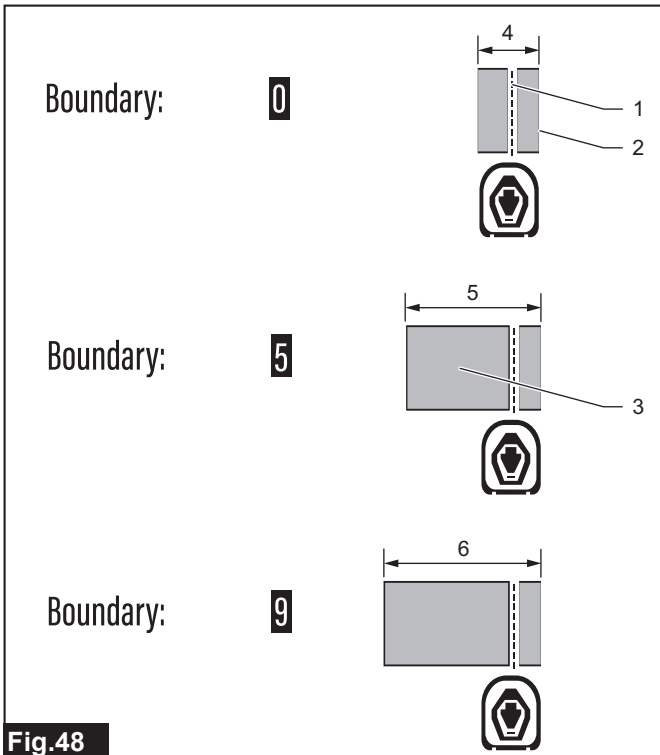


Fig.48

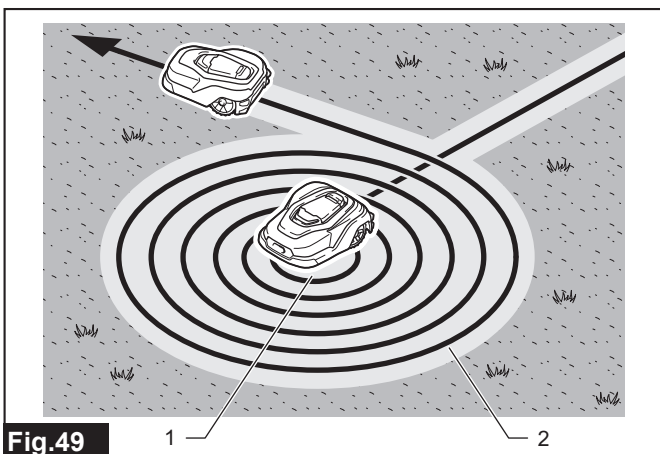


Fig.49

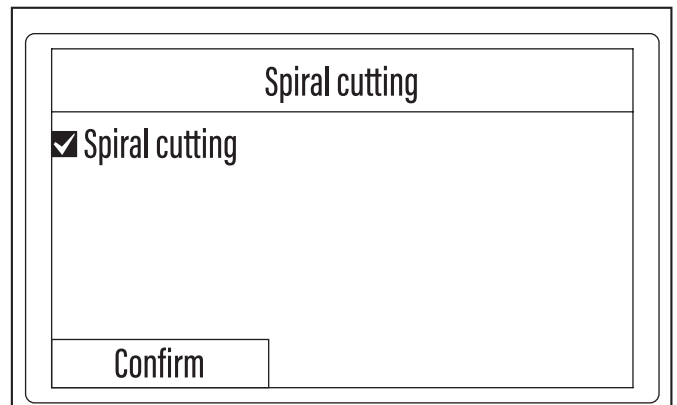


Fig.50

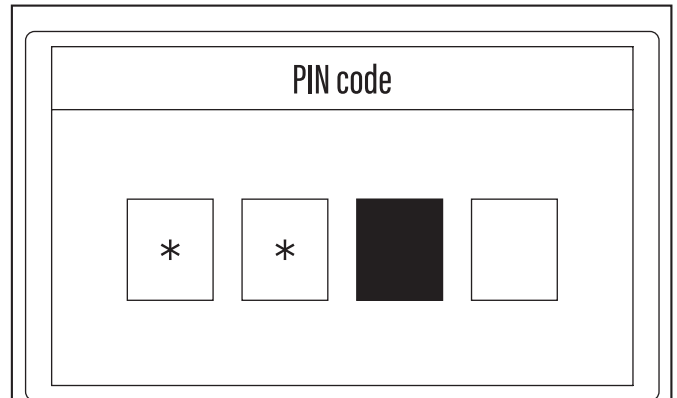


Fig.51

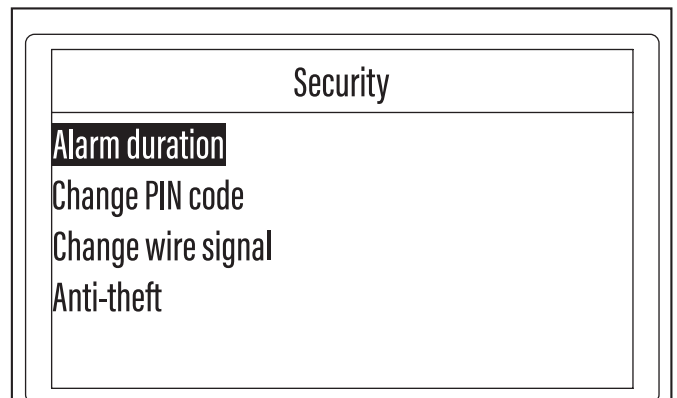


Fig.52

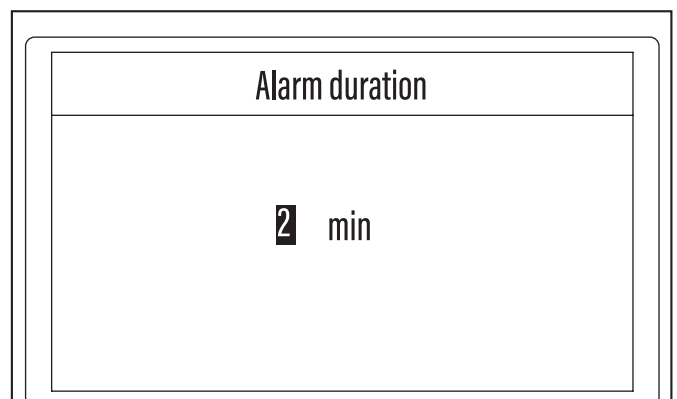


Fig.53

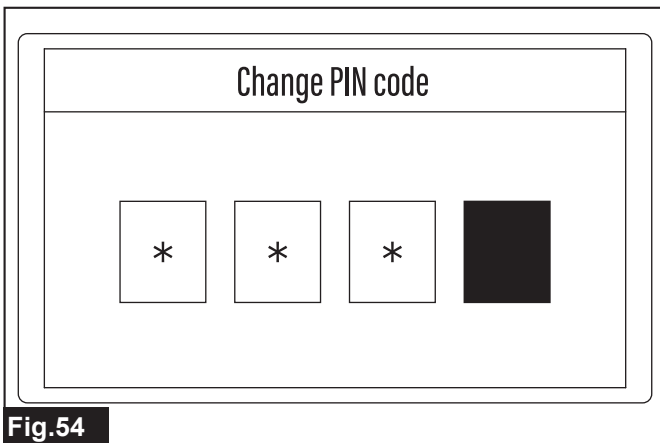


Fig.54

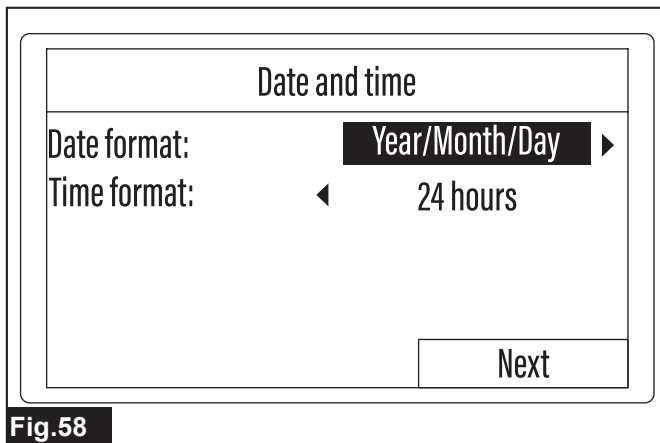


Fig.58

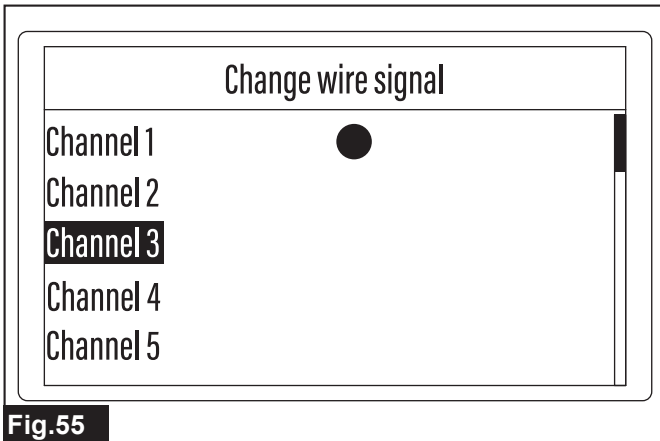


Fig.55

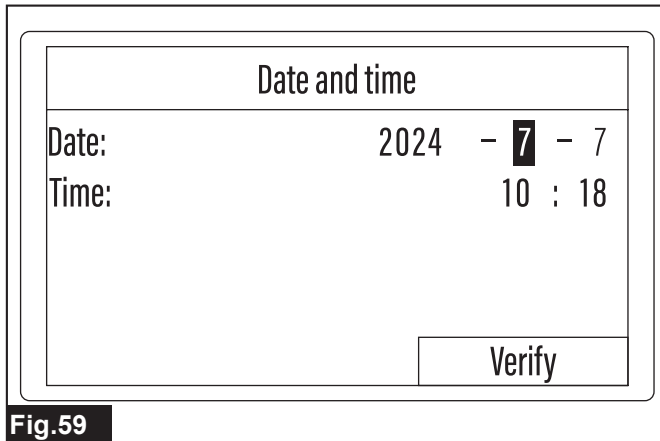


Fig.59

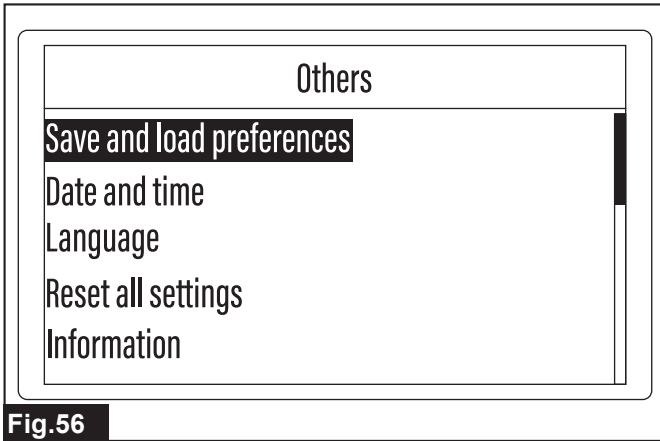


Fig.56

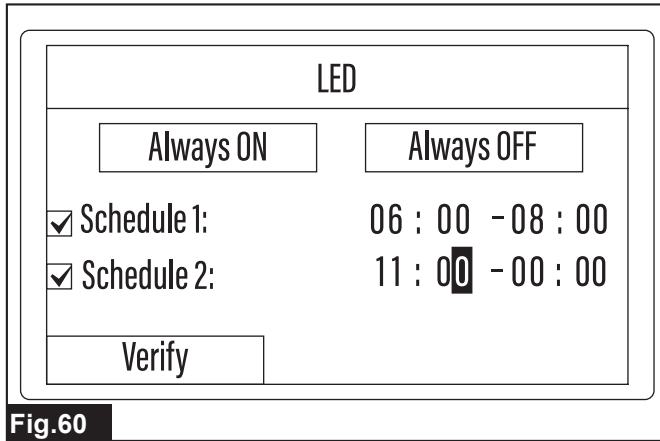


Fig.60

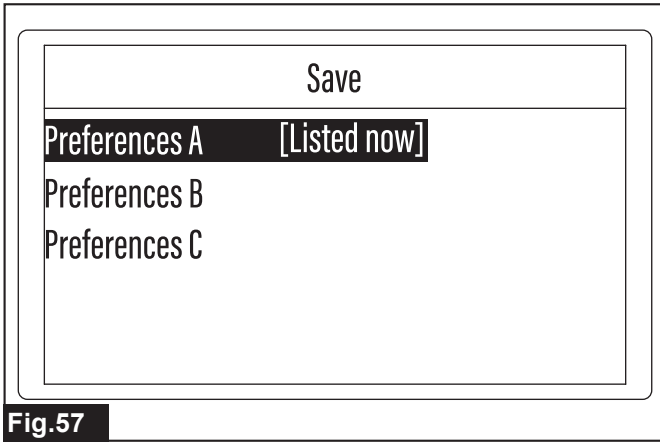


Fig.57

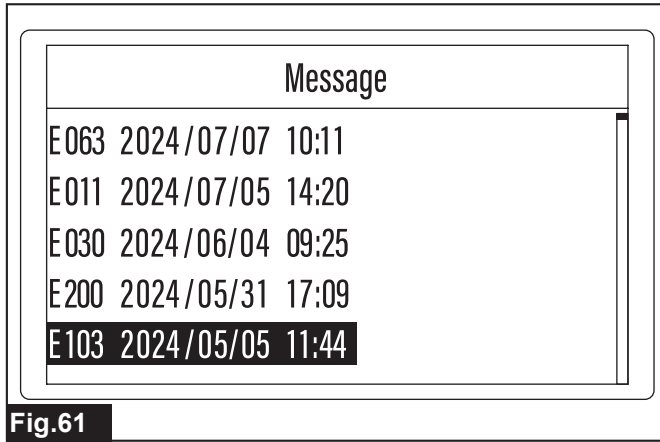


Fig.61

Message details

E103 2024/05/05 11:44

Mower tilted

Fig.62

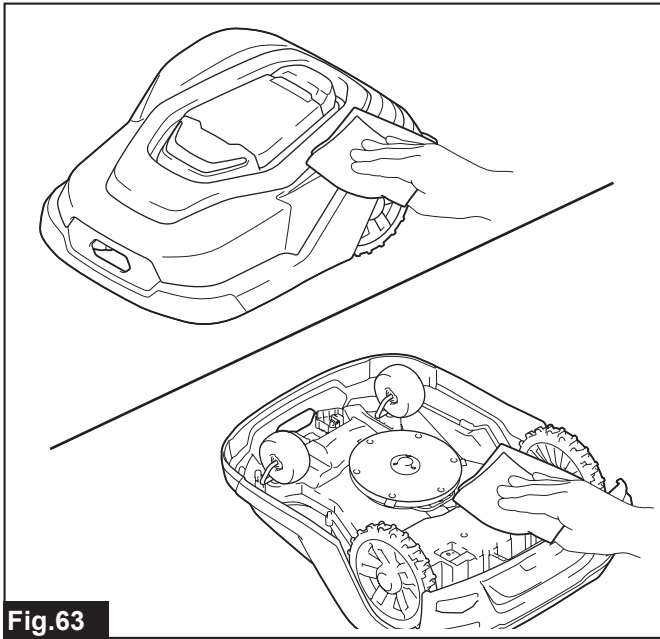


Fig.63

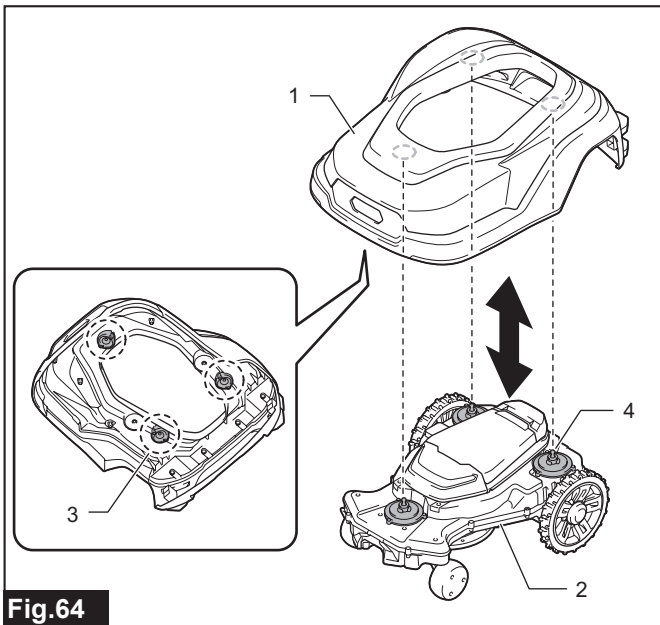


Fig.64

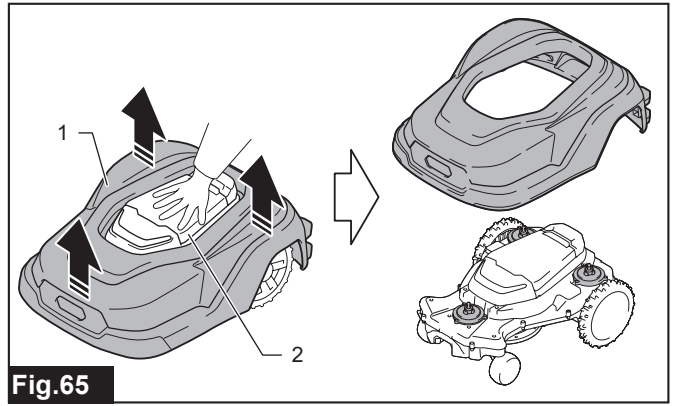


Fig.65

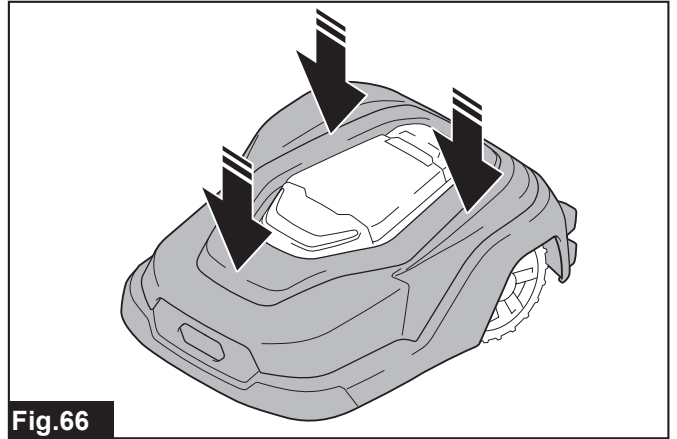


Fig.66

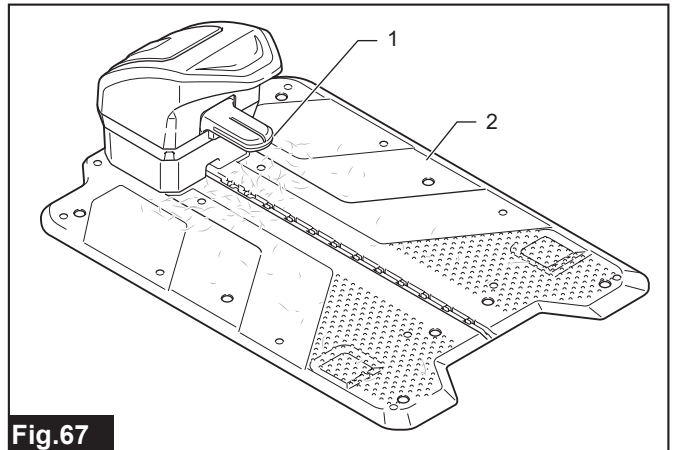


Fig.67

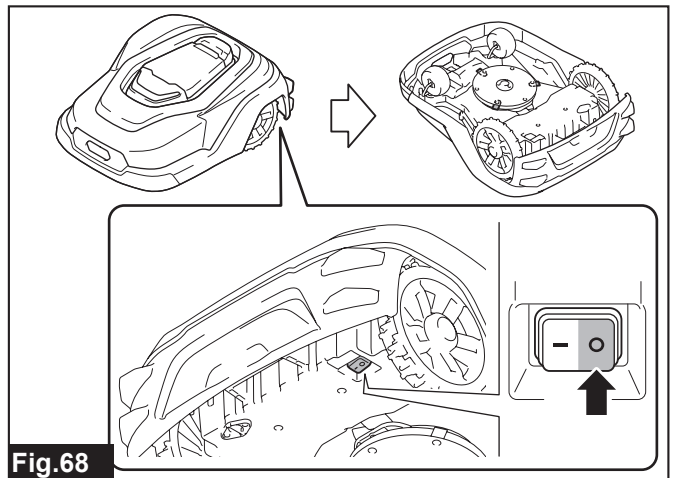


Fig.68

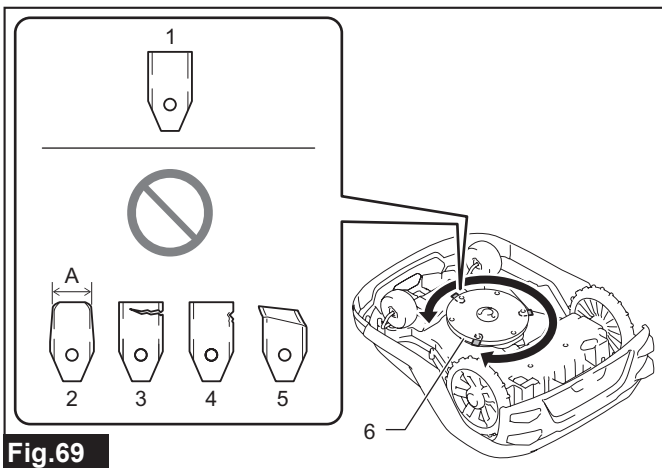


Fig.69

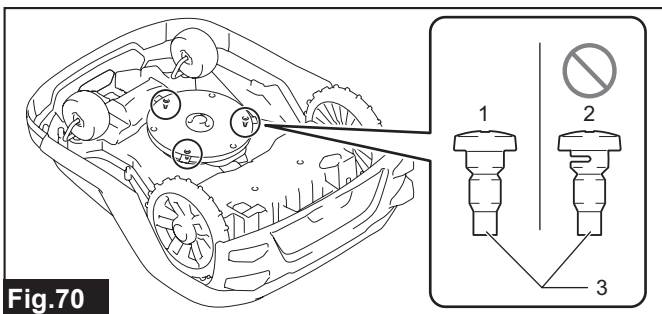


Fig.70

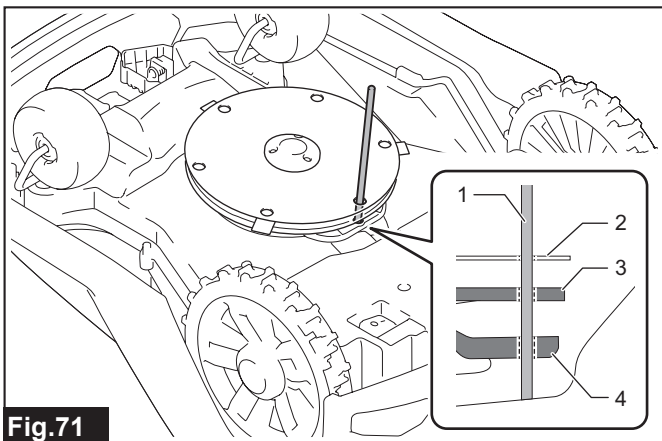


Fig.71

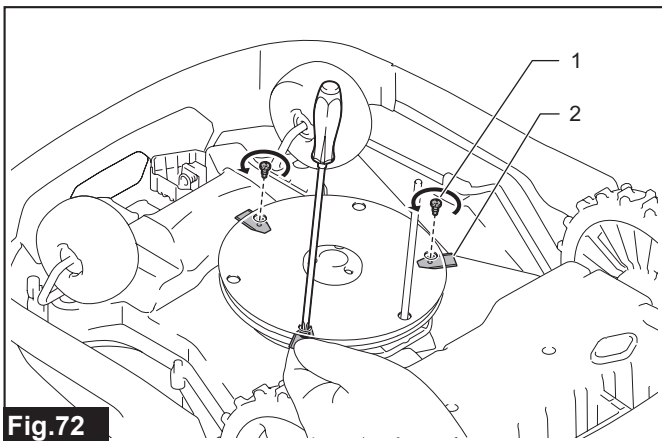


Fig.72

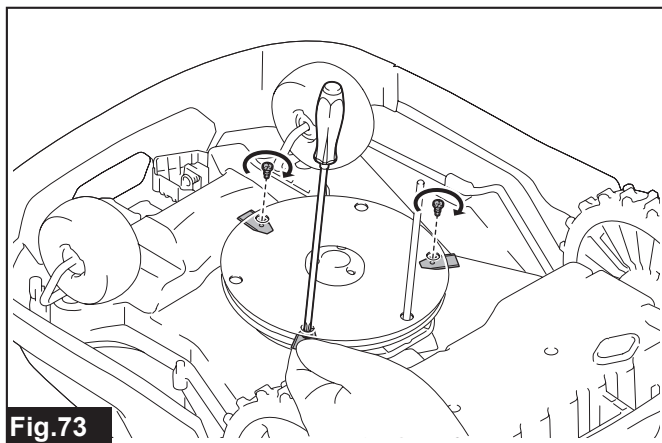


Fig.73

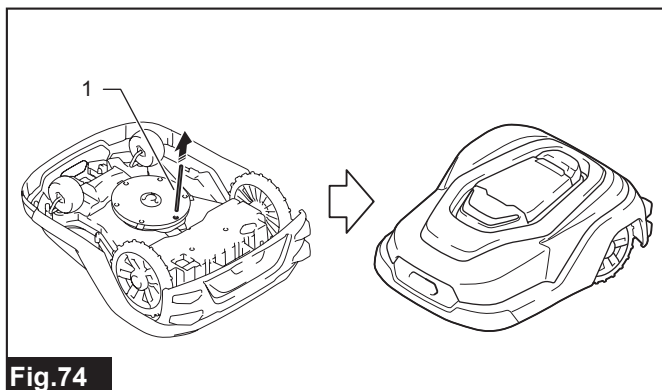


Fig.74

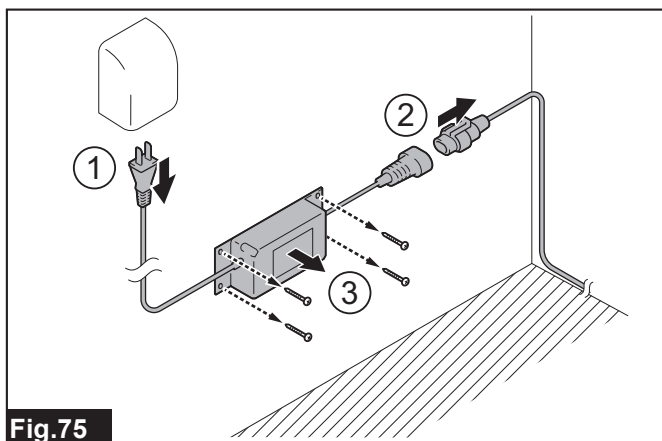


Fig.75

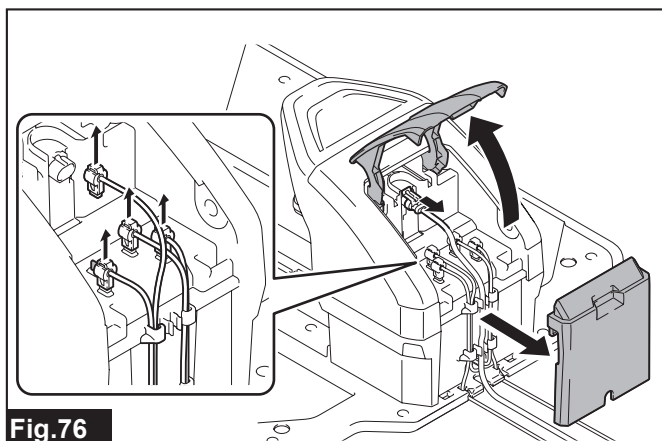


Fig.76

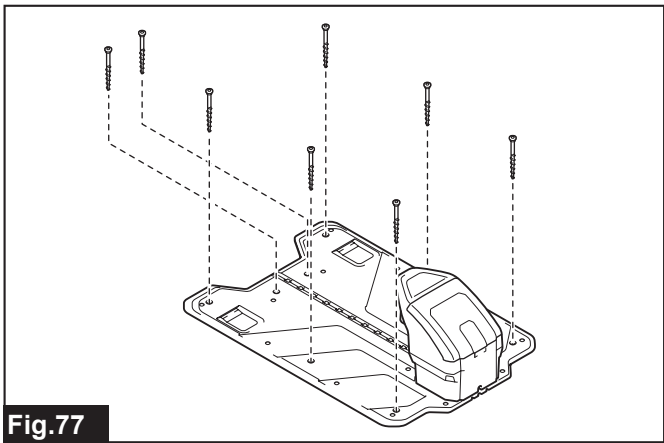


Fig.77

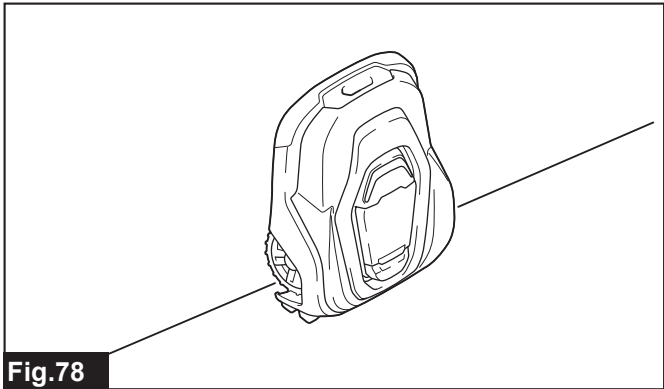


Fig.78

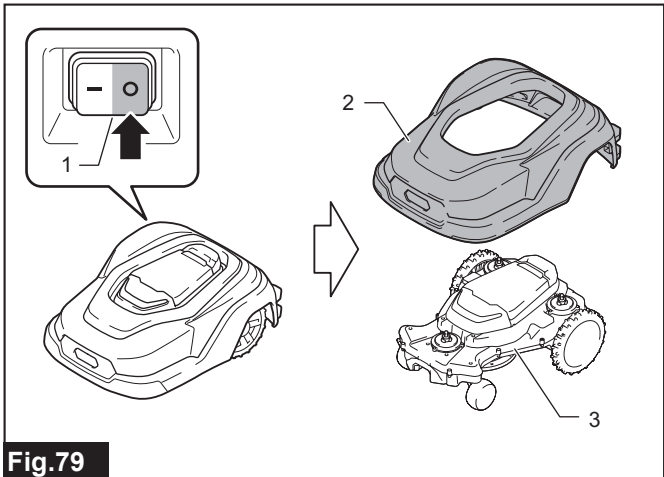


Fig.79

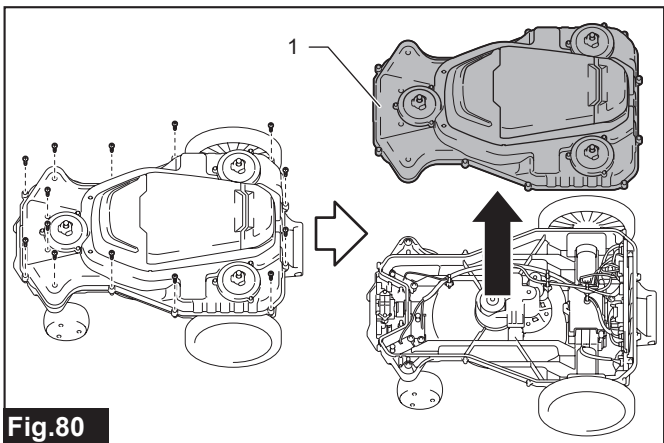


Fig.80

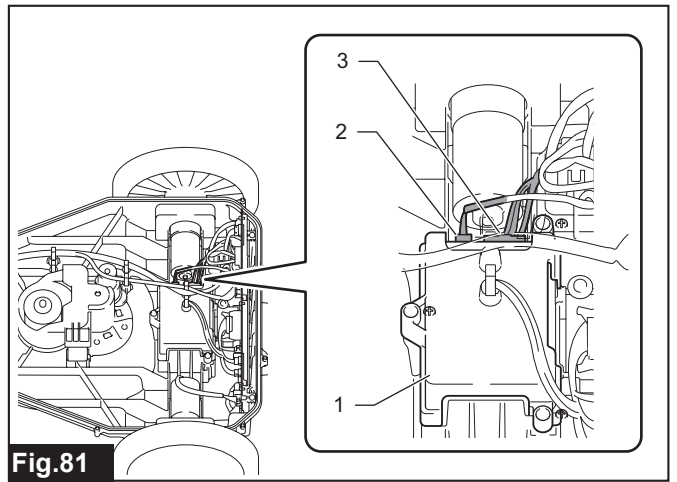


Fig.81

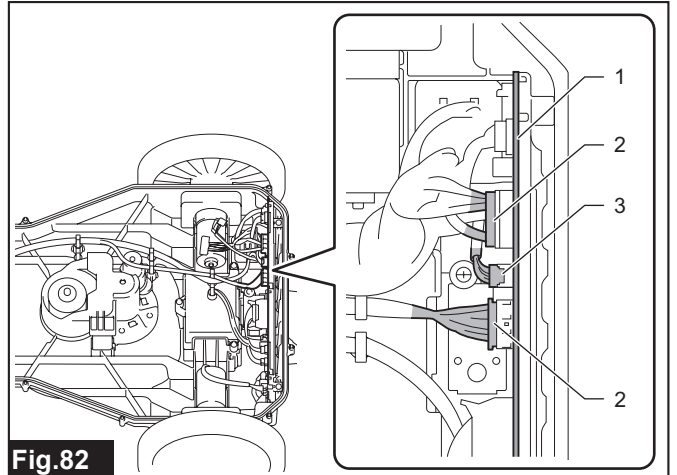


Fig.82

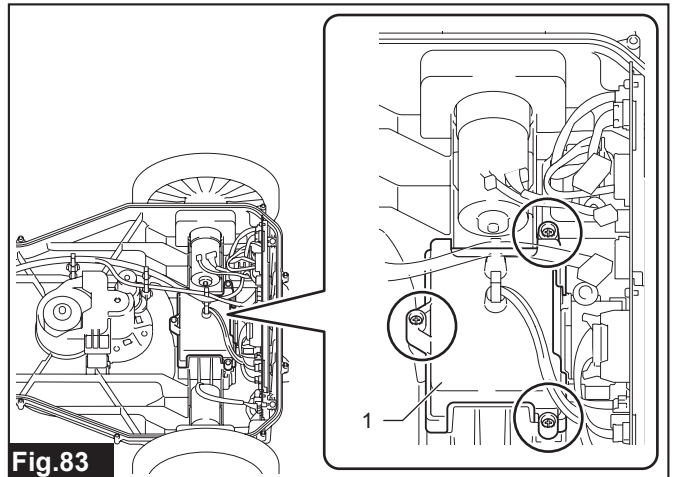


Fig.83

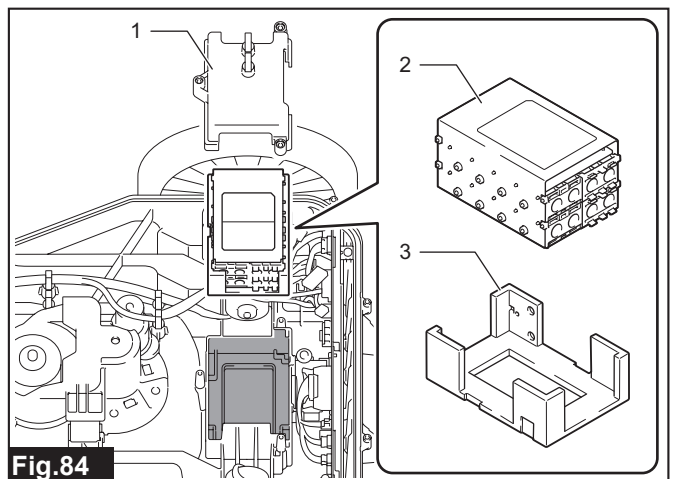


Fig.84

Table of Contents

INTRODUCTION	14	Determining the cutting height	22
Specifications	14	Navigation Preferences	22
Symbol marks	15	Setting the active search period for the guide signal	23
Intended use	15	Cutting the grass near the boundary	23
Safety precautions	15	Setting the movement distance to the mowing start point	23
Noise	16	Selecting the departure method from the charging station	23
Declarations of Conformity	16	Adjusting the departure angles from the charging station	24
Names of parts	16	Adjusting the width of offset navigation	24
Introduction of separately sold items	16	Mowing unmowed grass	25
PREPARATION	16	Security Preferences	25
Turning the power on/off	17	Setting the alarm sounding time	25
Charging the Robotic Mower	17	Changing the PIN code	25
Things that should be understood before use	17	Preventing wire signal interference	26
HOW TO USE	18	Protecting the Robotic Mower from theft	26
Control panel operations	18	Other Settings	26
Starting mowing	18	Saving/loading user preferences	26
Stopping mowing	19	Changing the date and time settings	26
SETTING MENUS	19	Changing the display language	27
Start Mowing Menu	20	Resetting the user preferences	27
Mowing with automatic operation and charging	20	Browsing the product information	27
Mowing without automatic charging	20	Managing the LED on/off time	27
Starting auto mowing at the desired timing (Putting scheduled mowing on hold)	20	Checking the details of operation errors	27
Mowing in a spiral pattern	20	MAINTENANCE	28
Park Preferences	21	Cleaning	28
Returning the Robotic Mower to the charging station	21	Inspecting the mower blades	28
Returning the Robotic Mower to the charging station and restarting operation at the scheduled time	21	Replacing the mower blades	28
Returning the Robotic Mower to the charging station and restarting operation at the preset schedule	21	Periodic inspections	29
Mowing Preferences	21	Handling after the season ends	29
Changing and registering the mowing area	21	When disposing of this product	30
Scheduling mowing	21	PROTECTION SYSTEM	30
		Protection system and Error Indication	30
		TROUBLESHOOTING	31
		If you think there is a malfunction	31

INTRODUCTION

Specifications

Model:		RM350D
Rated voltage		D.C. 18 V
Battery capacity		5.0 Ah
Dimensions (L x W x H)		700 mm x 560 mm x 270 mm
Weight		13.7 kg
No load motor speed	Blade motor	2,300 min ⁻¹
Maximum mowing area		3,500 m ²
Maximum slope climbing angle		26° (49%)
Mower blade		Swing back blade 3 blades
Part number of replacement mower blade		1913M9-3
Mowing width		240 mm
Cutting height		20 mm - 60 mm 9-step electric adjustment in 5 mm increments
Protection degree		IPX4
Applicable AC adapter		AAD01
Applicable charging stations		RST001
Boundary wire	Operating frequency band	3.3 kHz - 50 kHz
Guide wire	Maximum magnetic field strength (measured according to EN303 447)	38 dBµA/m

- Due to our continuing program of research and development, the specifications herein are subject to change without notice.
- Major features and AC adapter may differ from country to country.
- Weight according to EPTA-Procedure 01/2014

Symbol marks

The followings show the symbols which may be used for the equipment. Be sure that you understand their meaning before use.



WARNING – Read user instructions before operating the machine.



WARNING – Keep a safe distance from the machine when operating. The machine may throw objects and injury result.



WARNING – Set the anti-theft function and then turn off the power of the machine before working on or lifting the machine. Otherwise the mower blade may injure your hand and foot. The disabling device for this machine is a restart lock by the PIN code. You can operate the restart lock in the anti-theft function settings. If restart lock is enabled, you will be required to enter your PIN to restart the machine.



WARNING – Do not ride on the machine. Otherwise the mower blade may injure your hand and foot.



Only for EU countries
Due to the presence of hazardous components in the equipment, waste electrical and electronic equipment, accumulators and batteries may have a negative impact on the environment and human health. Do not dispose of electrical and electronic appliances or batteries with household waste!
In accordance with the European Directive on waste electrical and electronic equipment and on accumulators and batteries and waste accumulators and batteries, as well as their adaptation to national law, waste electrical equipment, batteries and accumulators should be stored separately and delivered to a separate collection point for municipal waste, operating in accordance with the regulations on environmental protection.
This is indicated by the symbol of the crossed-out wheeled bin placed on the equipment.

Intended use

This machine is intended for automatic mowing and charging.

Safety precautions

- Warning – Do not touch rotating blades.**
Doing so may cause injury.
- Never allow children, persons with reduced physical, sensory or mental capabilities or lack of experience and knowledge or people unfamiliar with the instructions to use the machine, local regulations may restrict the age of the operator.**
- Do not allow children to be in the vicinity or play with the machine when it is operating.**
- Do not touch the mower blades or wheels until they have come to a complete stop.**
- Do not charge the machine with other than the supplied charging station. Do not use an AC adapter other than one specified in this Instruction Manual.**
- When disposing of the internal battery at the end of its service life, follow your local regulations relating to battery disposal. For how to remove the battery, refer to the chapter "When disposing of this product" hereafter.**
- Turn off the power switch of the Robotic Mower in the following cases.**
 - When removing foreign matter jammed in the machine.
 - Before inspecting, cleaning, or working on the machine or the charging station.
Also unplug the power cable of the AC adapter before inspecting, cleaning, or working on the charging station.
 - When inspecting the machine for damage after striking a foreign object.
 - If the machine starts to vibrate abnormally. In this case, check that the machine is not damaged before restarting it.
- Inspect the machine, peripheral devices, power cable, and extension cable before use to make sure there is no damage or signs of aging deterioration.**

- Never operate the machine or peripheral devices with defective guards or shields, without safety devices, or with damaged or worn cables.**
- Do not connect a damaged cable to a power supply. If a cable connected to a power supply is damaged, do not touch the cable before disconnecting from the power supply. Otherwise, electric shock may result.**
- Install the AC adapter and cable outside the mowing area. Otherwise, cable damage or electric shock may result.**
- Stop using the machine immediately if an accident or breakdown occurs.**
- Stop using the machine immediately if the electrolyte leaks.**
- Unplug the power plug from the power outlet if the cable becomes damaged during use.**
- It is recommended to connect the power plug of the cable only to a power supply circuit that is protected by a residual current device (RCD) with a trip current of 30 mA or less.**
- Avoid using this machine or peripheral devices in bad weather and especially when there is a risk of lightning.**
- Stop using the machine immediately if abnormal vibration occurs.**
- When using the machine in a public space, it is necessary to post warning signs around the work area. The warning signs should display the following text contents.
"Warning! Automatic lawnmower! Keep away from the machine! Supervise children!"**

► Fig.1

- The power cable of the AC adapter cannot be replaced. If the power cable becomes damaged, it is necessary to dispose of the AC adapter.**
- If the work area adjoins a public road, establish a border between the work area and the public road. Otherwise, the machine may reach over into the public road and cause an accident.**
- Make sure that there are no people, pets, or small animals in the work area before use. They may get caught in the machine, resulting in injury.**
- Do not use the AC adapter in a location that is exposed to rain, damp, or wet. Otherwise, electric shock may result.**
- Do not touch the AC plug of the AC adapter with wet hands. Otherwise, electric shock may result.**
- Connect the AC plug of the AC adapter to an outdoor power outlet.**
- Wear gloves when installing and removing wires. Otherwise, the wires may cause an injury.**
- Be careful not to hit your fingers or hand with the hammer when driving the pegs.**
- Install the wires so that they do not float from the ground. Otherwise, your foot may get caught, resulting in injury.**
- Be careful not to pinch your fingers when opening and closing the terminal cover.**
- Do not touch the mower blades while they are rising or lowering. Your fingers may get caught, resulting in injury.**
- Be careful not to pinch your fingers when opening and closing the display cover.**
- Keep your face away from rotating tires and mower blades. Your clothing may become caught, resulting in suffocation.**
- Do not look into the mower blades during operation. Flying objects may get into your eyes.**
- Do not touch rotating wheels. Your fingers may get caught, resulting in injury.**
- Be sure to install the mower blades properly according to this Instruction Manual. Otherwise, the mower blades may come loose unexpectedly, resulting in injury.**
- Carry this machine with the mower blade side facing away from you. Otherwise, you may come into contact with the wheels and mower blades, resulting in injury.**
- Carry this machine by holding the grip. If carried by holding other than the grip, the machine will be unstable and may be dropped, resulting in injury.**

Important safety instructions for battery

- Before using the Robotic Mower, read all instructions and warning markings.**
- If operating time has become excessively shorter, stop operating immediately. It may result in a risk of overheating, possible burns and even an explosion.**
- Do not store and use the machine in locations where the temperature may reach or exceed 45 °C (113 °F).**
- Do not incinerate the battery even if it is completely worn out. The battery can explode due to heating.**

5. **The contained lithium-ion batteries are subject to the Dangerous Goods Legislation requirements.**
For commercial transports e.g. by third parties or forwarding agents, special requirement on packaging and labeling must be observed.
For preparation of the item being shipped, consulting an expert for hazardous material is required. Please also observe possible more detailed national regulations.
6. **Do not use the machine near high-voltage electrical power transmission lines.** Doing so may result in a malfunction or breakdown of the machine or battery.
7. **Store the product in a safe place out of the reach of children.**
8. **Never service damaged battery.** Service of battery should only be performed by the manufacturer or authorized service providers.

SAVE THESE INSTRUCTIONS.

CAUTION: Only use genuine Makita batteries. Use of non-genuine Makita batteries, or batteries that have been altered, may result in the battery bursting causing fires, personal injury and damage. It will also void the Makita warranty for the Makita tool and charger.

Tips for maintaining maximum battery life

1. **Never recharge a fully charged battery. Overcharging shortens the battery service life.**
2. **Charge the battery with ambient temperature at 10 °C - 40 °C (50 °F - 104 °F). Let a hot battery cool down before charging it.**
3. **Charge the battery if you do not use it for a long period (more than six months).**

Names of parts

► Fig.2

- | | |
|--|---|
| <ol style="list-style-type: none"> 1. Robotic Mower 2. "STOP" button 3. Display cover 4. Rear wheel 5. LED 6. Charging socket 7. Control panel 8. Top cover 9. Chassis 10. Slider shaft 11. Rubber retainer 12. Front wheel 13. Power switch 14. Grip 15. USB cap
(Do not open. This is for maintenance servicing.) 16. Blade cover 17. Blade base 18. Mower blade 19. Skid plate | <ol style="list-style-type: none"> 20. Charging station 21. Station base 22. Charging terminal 23. Terminal cover 24. Station housing 25. Station indicator 26. Wire cover 27. Boundary wire 28. Guide wire 29. Wire 30. Peg 31. Connector 32. Coupler 33. AC adapter
(The plug shape will differ from region to region.) 34. Cabtire cable 35. Screw peg
(For fixing the charging station) 36. Hex wrench 6 |
|--|---|

Introduction of separately sold items

CAUTION: These accessories or attachments are recommended for use with your Makita products specified in this manual. The use of any other accessories or attachments might present a risk of injury to persons. Only use accessory or attachment for its stated purpose.

For details of separately sold items, refer to the catalog or contact the dealer or our sales office.

- Blade set
 - Set of mower blades and fixing screws

Noise

The typical A-weighted noise level determined according to EN50636-2-107:

Sound pressure level (L_{pA}) : 70 dB(A) or less

Sound power level (L_{WA}) : 59 dB (A)

Uncertainty (K) : 3.1 dB (A)

The noise level under working may exceed 80 dB (A).

NOTE: The declared noise emission value(s) are measured by the standard test method, and may be used for mutual comparison between machines.

NOTE: The declared noise emission value(s) may also be used in a preliminary assessment of exposure.

WARNING: The noise actually emitted in use of the machine may differ from the declared value(s) depending on the usage of the machine, and especially the type of material to be processed.

WARNING: Be sure to take safety measures to protect workers based on estimates of exposure under the actual conditions of use (consider the entire operating cycle including the time the machine is switched off and the idling time in addition to the operating time).

Declarations of Conformity

For European countries only

The Declarations of conformity are included in Annex A to this instruction manual.

PREPARATION

The following preparations are needed to use this product.

1. Preparing the work area

Determine the range to be mowed by the Robotic Mower. Enclose the work area with the boundary wire, and connect the power supply to the charging station. Install a guide wire as necessary.

For the detailed procedure, refer to the enclosed Setup Guide.

2. Initial setting of the Robotic Mower

When using the Robotic Mower for the first time, it is necessary to set the language, date and time, mowing area, and PIN code.



For the detailed procedure, refer to the enclosed Setup Guide.

3. Charging the Robotic Mower

The battery of the Robotic Mower is not charged sufficiently when factory-shipped. Charge the battery before use.

For the charging procedure, refer to the section "Charging the Robotic Mower" (Page 17) in this manual.

Turning the power on/off

The power switch is located on the underside of the Robotic Mower. Press the  side of the power switch to turn on the power, or the  side to turn off the power.

► **Fig.3:** 1. Power switch

CAUTION: When the robotic mower is not operating (including when stored), make sure that the power switch is turned off.

If the robotic mower is left unoperated for a long time with the power turned on, the battery may over discharge and become unusable.

Charging the Robotic Mower

Checking the remaining battery capacity

1. Press the "STOP" button.

The display cover opens.

► **Fig.4:** 1. "STOP" button 2. Display cover 3. Control panel





2. Turn on the power switch of the Robotic Mower.

3. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears. You can check the remaining battery capacity at the upper right of the screen.

Main menu

► **Fig.5:** 1. Remaining battery capacity indication

LCD screen indication	Remaining battery capacity
	80 - 100 %
	60 - 80 %
	20 - 60 %
	0 - 20 %

Charging

1. Turn on the power switch of the Robotic Mower.

NOTE: Charging is performed only when the power switch of the Robotic Mower is turned on.

NOTE: If the battery is fully discharged, it will take longer than usual for the charging to begin.

NOTE: If the battery is hot or cold, charging will not begin.

2. Dock the Robotic Mower with the charging station.

► **Fig.6:** 1. Charging station 2. LED

When charging starts, the LED blinks green. When charging is complete, the LED turns off.

Things that should be understood before use

Work environment

Check that the area to be mowed by the Robotic Mower conforms to the following items.

- The grass height is 65 mm or less.
If the grass is too long, cut it down in advance.
- There are no obstacles such as stones, sticks, or tools.
The Robotic Mower may fling or catch obstacles, resulting in an accident.
- There are no puddles.
The Robotic Mower can mow lawns in the rain, but wet grass tends to stick to the Robotic Mower, and the possibility of slipping on steep slopes increases.
- There is no snow accumulation.
The Robotic Mower may slip and not operate correctly.

Charging station

The charging station charges the Robotic Mower and flows signals in the boundary wire and guide wire.

Check that the location to install the charging station conforms to the following items.

- It is close to the power supply.
- It is a level location.
The installation location has a slope within $\pm 5^\circ$ of level.
- The location should be protected from the sun.
- When installing the charging station on the lawn directly, keep the lawn short.
- There is a space of 3 m or more in front of the boundary wire.

NOTICE: Do not bend the station base.

Boundary wire

The boundary wire defines the area where the Robotic Mower is to perform mowing work.

Install the boundary wire around the boundary of the area where the Robotic Mower is to perform mowing work.

For the installation method, refer to the chapter "Installing the Boundary Wire" in the Setup Guide.

Guide wire

This wire guides the Robotic Mower when it returns to the charging station. This wire also guides the lawn mower to areas that the lawn mower works less frequently due to topographical reasons, etc.

For the installation method, refer to the chapter "Installing the Guide Wire" in the Setup Guide.

Lamp lighting

The Robotic Mower and the charging station indicate various states by the lighting patterns of their lamps.

► **Fig.7:** 1. LED 2. Station indicator

Robotic Mower

LED	State
Green/blinking	Charging (Turns off when charging is complete)
White/blinking	Operating (Blinks for the time specified by the [LED] setting)
Red/blinking	Error occurrence
Yellow/blinking	Standby (excluding cases such as when being on standby outside of the scheduled operating times during automatic operation)
Off	Power off / Empty battery or other than the above

Charging station











Station indicator	State
Red/lighted	Error occurrence
Red/blinking	There is an abnormality in the boundary wire connection
Green/lighted	The boundary wire is connected successfully

HOW TO USE


Control panel operations

When the "STOP" button is pressed, the display cover opens and the control panel can be operated.

- **Fig.8:** 1. LCD screen 2. Menu buttons 3. Operation keys 4. Numeric keys 5. "STOP" button

Button/key	Function
Menu buttons	 Returns the Robotic Mower to the charging station. After pressing this button, select the desired return method.  Displays the [Main menu].  Starts mowing. After pressing this button, select the desired mowing method.
Operation keys	 Select items on the screen. The selected item is highlighted (white-black inverted display).    Returns to the previous screen/operation.  Returns to the previous screen/operation.  Executes the selected item.
Numeric keys	 Enter numbers. They can be operated only when numeric entry is possible.

Selecting and executing items on the LCD screen




LCD screen operations are performed mainly with the Main menu. Press the  button to display the Main menu.

Main menu

- **Fig.9:** 1. Date 2. Time 3. Remaining battery capacity 4. Cutting height 5. Currently selected setting menu 6. Setting menu icons




Operations within the LCD screen use the operation keys and numeric keys. The available buttons/keys differ according to the items displayed on the screen.

When selection items are arranged side by side

When items are arranged side by side, select with the   keys and execute with the  key.






- **Fig.10:** 1. Selected item

When selection items are arranged vertically

When items are arranged vertically, select with the   keys and execute with the  key.




- **Fig.11:** 1. Selected item

When further options are available

When triangular arrow marks appear next to the selected item, further options are available. Select the item with the direction key(s) (  /  ) indicated by the triangular arrow marks, and finalize the selection with the  key.

- **Fig.12**

When entering numbers

On the PIN code entry screen and for selection items where values are entered, enter with the  -  keys and finalize the entry with the  key.

- **Fig.13**

NOTE: When entering a value with two or more digits, enter in order from the upper digits (or the first number). If you make a mistake, enter arbitrary numbers to all digits and then enter the correct numbers again.

Starting mowing

⚠ WARNING: Be sure to observe the following items when the Robotic Mower is in operation.

- Do not put your hands and feet under or look under the chassis.
- Keep your face and hands away from rotating wheels.
- Do not let children or pets enter the work area.

NOTICE: The Robotic Mower is intended only for mowing lawns. Clear away any weeds from the work area in advance.

NOTICE: Clear away objects such as small stones and sticks that may hinder Robotic Mower operation from the work area in advance.

NOTICE: Mowing will be unable to start if the station indicator is off or if it is lighted or blinking red.

There may be an error in the charging station or a broken boundary wire. If the station indicator is blinking in red, check the following.

- Is the AC adapter connected to a power outlet?
- Is the cabtire cable connected correctly to the AC adapter and the charging station?
- Are the charging station and the boundary wire connected correctly?
- Is there an open circuit in the boundary wire?
- Are the connectors and couplers on the boundary wire connected correctly?

There may be a temporary error due to lightning or other causes or temperature protection of the charging station. If the station indicator is lighted in red, take the following actions.

- Unplug the cabtire cable from the charging station, wait until the station indicator goes out, and then reconnect the cabtire cable.
- If this does not solve the problem, connect the cabtire cable after some time has passed.

- **Fig.14:** 1. Station indicator

The factory default settings are defined as follows. To change the default settings, refer to the instructions on the major setting items listed under "SETTING MENUS" (Page 19).

Major setting item	Initial value
Mowing area	Area set by the initial setting
Cutting height	Consistent (60 mm)
Boundary overreach	32 cm
Spiral cutting	Enable

To start mowing at once

To start mowing at once, perform the mowing start operation on the control panel.

1. Press the "STOP" button.

The display cover opens.

- **Fig.15:** 1. "STOP" button 2. Display cover 3. Control panel

2. Press the  button on the control panel.

3. Select the desired option.

Option	Details
Auto mowing	Mows by automatic operation and charging. When the remaining battery capacity becomes low, the Robotic Mower automatically returns to the charging station and charges. When charging is complete, mowing restarts. The operation is performed within the scheduled mowing period that you configured
Mowing without charging	Mows without charging. If the remaining battery capacity runs out partway, the machine stops at that point. You can select the duration time for mowing without charging. (Until battery empty / For 30 min / For 90 min) <ul style="list-style-type: none"> • The scheduled mowing will be disabled during this option. • Select this option in a sub area.

Option	Details
Deactivate schedules	Disables the scheduled mowing and starts mowing at once. You can select the period to disable the schedules. (For 24 hours / For 3 days)
Mowing - With spiral cutting	Starts mowing in a spiral pattern from an arbitrary location. Select [Auto mowing] in the main area and [Mowing without charging] in a sub area.

NOTE: Main area refers to the work area where the charging station is installed and the Robotic Mower can return automatically. In contrast, sub area refers to a work area where there is no path wide enough for the Robotic Mower to return to the charging station and it is necessary to move the Robotic Mower by carrying it by hand. For details, refer to "Start Mowing Menu" (Page 20) in this manual.

4. Close the display cover.

Mowing starts. The LED blinks white during operation.

NOTE: The LED will blink for the time set in advance by the [LED] setting.

NOTICE: When closing the display cover, press down firmly until it clicks.

Specifying the date and time to start mowing

Specify the date and time to perform mowing from the following setting item, and put the Robotic Mower into the stand-by state.

[Top menu] > [Main menu] > [Mowing preferences] > [Schedule]

For the detailed setting method, refer to the section "Start Mowing Menu" (Page 20).

Stopping mowing


There are two methods for stopping mowing as follows.

Stop mowing and remain in place

When the "STOP" button is pressed during operation, the display cover opens and mowing will stop.

► Fig.16: 1. "STOP" button 2. Display cover

Stop mowing and return to the charging station (End)

1. Press the "STOP" button during operation, and then press the  button on the control panel.

► Fig.17: 1. "STOP" button 2. Display cover 3. Control panel

2. Select the desired option.

Option	Details
Stay at charging station	The Robotic Mower returns to and stays at the charging station.
Schedule restart time	The Robotic Mower returns once to the charging station, and then restarts mowing after the set time.
Restart on schedule	The Robotic Mower returns to the charging station, and then starts mowing at the scheduled date and time.

3. Close the display cover.




NOTICE: When closing the display cover, press down firmly until it clicks.

SETTING MENUS

Operate the three menu buttons and the keypad on the control panel to set the Robotic Mower in accordance with the application and purpose. This chapter introduces the setting contents in the six menus and their multiple sub menus.

Top menu screen that appears after the power is turned on (except when starting up for the first time)

► Fig.18

Button	Menu name	What can be set using the sub menus	Reference page	
	Start mowing	Mow by automatic operation and charging.	20	
		Mow without automatic charging.	20	
		Start auto mowing at the desired timing. (Scheduled mowing is put on hold.)	20	
		Mow in a spiral pattern.	20	
	Park	Return the Robotic Mower to the charging station.	21	
		Return the Robotic Mower to the charging station, and restart operation at the scheduled time.	21	
		Return the Robotic Mower to the charging station, and restart operation at the preset schedule.	21	
	Main menu	Mowing preferences	Change and register the mowing area.	21
			Schedule mowing.	21
			Determine the cutting height.	22
		Navigation preferences	Set the guide signal active search period.	23
			Cut the grass near the boundary.	23
			Set the movement distance to the mowing start point.	23
			Select the departure method from the charging station.	23
			Adjust the departure angles from the charging station.	24
			Adjust the width of offset navigation.	24
		Security	Mow unmowed grass.	25
			Set the alarm sounding time.	25
			Change the PIN code.	25
			Prevent wire signal interference.	26
		Others	Protect the Robotic Mower from theft.	26
			Save/load user preferences.	26
			Change the date and time settings.	26
Change the display language.	27			
Reset the user preferences.	27			
Browse the product information.	27			
Manage the LED on/off time.	27			
Check the details of operation errors.	27			

Start Mowing Menu

CAUTION: When starting up the Robotic Mower for the first time after installing the wires in the work area as advance preparation, be sure to have the Robotic Mower automatically depart once from the docked state with the charging station.

When the Robotic Mower automatically departs from the charging station, it saves the magnetic field in its memory and performs autonomous control so that docking operation is performed properly thereafter. If this task is not performed, the Robotic Mower may not execute docking properly when returning, or may otherwise not function properly.

Select and execute one of the following two methods to have the Robotic Mower automatically depart from the charging station.

- Dock the fully charged Robotic Mower with the charging station within the pre-scheduled operation time (or at any time when using the [Deactivate schedules] sub menu), and then issue the start instruction using the [Start mowing] menu. For details, refer to "Start Mowing Menu" (Page 20).
- Tentatively register the departure method in the [Mower departing points] sub menu of the [Navigation preferences] menu, and perform test navigation. For details, refer to "Selecting the departure method from the charging station" (Page 23).

Mowing with automatic operation and charging

[Top menu] > [Start mowing] > [Auto mowing]

The lawn of the main area enclosed by the boundary wire is mowed automatically. When this menu is selected, the Robotic Mower is automatically controlled according to the contents set by each menu. Even if the remaining battery capacity becomes low, the Robotic Mower can automatically repeat charging and continue to neatly mow the lawn within the area.

About the main area

This is the mowing work area that has the charging station located within its boundary. The Robotic Mower continues to navigate randomly and mow the lawn within this area while repeatedly returning and departing centering on the charging station.

► Fig.19: 1. Main area 2. Charging station 3. Boundary wire

1. Press the  button on the control panel.

The sub menu appears.

► Fig.20

2. Select [Auto mowing].

Press the key, and the message [Close the display cover to start mowing.] appears.

3. Close the display cover.

The Robotic Mower starts mowing.

Mowing without automatic charging

[Top menu] > [Start mowing] > [Mowing without charging]

Automatic operation continues within the time set in advanced or until the battery capacity runs out.

Operate the Robotic Mower with this setting when mowing the sub area which has no path to and from the main area. Also in the main area, use this setting when mowing only for the selected time which does not need to return to the charging station or to charge.

About the sub area

This is a separate mowing work area that is enclosed by the boundary wire but does not have a path wide enough for the Robotic Mower to pass to the main area. Mowing is performed automatically while detecting the wire signals, but automatic return to the charging station is not possible.

► Fig.21: 1. Main area 2. Charging station 3. Boundary wire 4. Path 5. Sub area

NOTICE: In order to operate the Robotic Mower in a sub area, move the Robotic Mower by hand from the main area to the sub area in advance.

NOTICE: To charge the Robotic Mower working in a sub area, stop the Robotic Mower and turn off the power, and then carry it to the main area. After moving the Robotic Mower, turn on the power again and manually connect it to the installed charging station.

1. Press the  button on the control panel.

The sub menu appears.

2. Select [Mowing without charging].

The option menu appears.

3. Select the desired option.

Option	Details
Until battery empty	Mows automatically until the remaining battery capacity runs out.
For 30 min	Mows automatically for 30 minutes.
For 90 min	Mows automatically for 90 minutes.

Press the key, and the message [Close the display cover to start mowing.] appears.

4. Close the display cover.

The Robotic Mower starts mowing.

NOTE: When [Until battery empty] is executed, the Robotic Mower will stop at the point where the remaining battery capacity runs out. To charge the Robotic Mower, manually connect it to the charging station in the main area.

Starting auto mowing at the desired timing (Putting scheduled mowing on hold)

[Top menu] > [Start mowing] > [Deactivate schedules]

You can put pre-scheduled mowing work on hold for a certain period and have the Robotic Mower operate automatically at the necessary or convenient timing. The Robotic Mower normally executes and stops mowing according to a preset schedule, but selecting this menu lets you operate the Robotic Mower automatically even outside the scheduled times.

NOTE: Once the set period passes, the pre-registered schedule becomes enabled again and the Robotic Mower restarts work according to the preset schedule.

1. Press the  button on the control panel.

The sub menu appears.

2. Select [Deactivate schedules].

The option menu appears.

3. Select the desired option.

Option	Details
For 24 hours	Puts the mowing work scheduled in the Robotic Mower on hold for 24 hours.
For 3 days	Puts the mowing work scheduled in the Robotic Mower on hold for 3 days.

Press the key, and the message [Close the display cover to start mowing.] appears.

4. Close the display cover.

The Robotic Mower starts mowing.

NOTE: To stop the mowing work within the set period, operate the Robotic Mower manually such as by pressing the "STOP" button on the Robotic Mower or by using the [Park] menu, etc.

Mowing in a spiral pattern


[Top menu] > [Start mowing] > [Mowing - With spiral cutting]

Mowing starts in a spiral pattern from a point of concern within the area, such as a place where the grass is dense or where the grass height is uneven due to unmowed grass, etc. After navigating in a spiral pattern to mow the lawn intensively in a specific location, the Robotic Mower transitions to normal navigation and continues mowing the entire area.

Normal path and spiral path

The Robotic Mower normally calculates its path automatically and navigates randomly in straight lines within the area to achieve an even lawn finish. However, you can prioritize and intensively mow a target area of concern to achieve a good finish by starting spiral cutting from a specific location, such as a place where the grass is dense, unmowed grass remains, or the grass grows faster than other places.

► Fig.22: 1. Normal path 2. Spiral path

1. Turn off its power switch and place the Robotic Mower in the location to start spiral cutting. Then turn on the power switch.
2. Press the  button on the control panel.
The sub menu appears.
3. Select [Mowing - With spiral cutting].
The option menu appears.
4. Select the desired option.

Option	Details
Auto mowing	Executes spiral cutting in the main area, and when complete, continues mowing by automatic operation and charging.
Mowing without charging	Executes spiral cutting, and when complete, continues auto mowing within the specified period and without automatic charging.

Press the key, and the message [Close the display cover to start mowing.] appears.

5. Close the display cover.
The Robotic Mower starts mowing.


Park Preferences

NOTE: It is recommended to set the active search period for the guide signal to "0" (zero), if you do not install guide wires in your work area. It helps the Robotic Mower return to the charging station quickly. For details, refer to "Setting the active search period for the guide signal" (Page 23).

Returning the Robotic Mower to the charging station

[Top menu] > [Park] > [Stay at charging station]

The mowing work is stopped and the Robotic Mower is returned to the charging station.

1. Press the  button on the control panel.
The sub menu appears.

► Fig.23

2. Select [Stay at charging station].


Press the key, and the message [Close the display cover to return to the charging station.] appears.

3. Close the display cover.
The Robotic Mower returns to the charging station.

Returning the Robotic Mower to the charging station and restarting operation at the scheduled time

[Top menu] > [Park] > [Schedule restart time]

The Robotic Mower is returned to the charging station, and then operation is restarted after the specified time.

1. Press the  button on the control panel.
The sub menu appears.
2. Select [Schedule restart time].
The entry screen appears.
3. Use the keypad and enter the desired time.
► Fig.24

NOTE: You can enter a time to restart of 0 to 99 hours. The initial setting is 3 hours.

4. Press the key to verify the entry.
The message [Close the display cover to return to the charging station.] appears.
5. Close the display cover.
The Robotic Mower returns to the charging station.

Returning the Robotic Mower to the charging station and restarting operation at the preset schedule

[Top menu] > [Park] > [Restart on schedule]

The Robotic Mower is returned to the charging station, and then operation is restarted at the preset mowing schedule. The Robotic Mower continues to stand by after returning to the charging station, and then automatically departs from the station to meet the next preset mowing

schedule.

NOTE: If the Robotic Mower is not sufficiently charged, it will not start mowing even if the preset schedule approaches. Mowing will restart once charging is complete.

NOTE: The schedule displayed on the screen cannot be created, changed, or deleted from this menu. To adjust the schedule, select [Schedule] in the [Mowing preferences] menu and redo the settings.

1. Press the  button on the control panel.

The sub menu appears. The mowing schedule is displayed next to [Restart on schedule]. The displayed date and time are the next planned restart schedule after the Robotic Mower has returned to the charging station.

2. Select [Restart on schedule].

Confirm the displayed start schedule and continue with the setting.

► Fig.25: 1. Next planned restart schedule

Press the key, and the message [Close the display cover to return to the charging station.] appears.

3. Close the display cover.
The Robotic Mower returns to the charging station.

Mowing Preferences

Changing and registering the mowing area

[Top menu] > [Main menu] > [Mowing preferences] > [Mowing area]

This is used to change the mowing area size registered when the Robotic Mower was started up for the first time, or to register the size of a new mowing area. The Robotic Mower figures out the optimal mowing process and efficiently mows the lawn based on the mowing area information set here.

NOTICE: Set an appropriate mowing area. If the set value deviates greatly from the actual area, there may be unmowed places, etc.

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

► Fig.26





The sub menu appears.

3. Select [Mowing area].

► Fig.27

4. Use the keypad and select the size range of your mowing area.

► Fig.28: 1. Triangular arrow marks

NOTE: When triangular arrow marks are displayed next to the option, press the     keys to switch the option display. When the desired option appears, press the key to verify the selection.

5. Follow the message displayed on the screen and complete the setting.

When the message [Saved successfully.] appears, press the key.

Scheduling mowing

[Top menu] > [Main menu] > [Mowing preferences] > [Schedule]

Set a week's mowing schedule in advance to perform mowing in accordance with the weather and lifestyle patterns. An appropriate work plan will also stabilize the mowing frequency and maintain the lawn in good condition for a longer time.

CAUTION: Draw up daily and weekly work schedules during closed and unattended hours. Prepare schedules to avoid a chance to encounter nocturnal animals. Someone nearby or wild animals might be harmed by mowing operations.

NOTE: Find well-balanced schedules to avoid heavy mower traffic that causes lawn compaction. Turn long mowing hours into scheduled time blocks so the traffic can be redirected to give worn-down areas a break.

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.




2. Select  displayed on the screen.

The sub menu appears.

3. Select [Schedule].

The weekly schedule setting screen appears.

4. Use the keypad to select the day to set the schedule.

Press the   keys to highlight the desired day and then press the  key.

You can select multiple days at once. An underline is displayed below the selected day(s).

► **Fig.29:** 1. Day selection indication 2. Time period when mowing work is scheduled 3. Time period when mowing work is not scheduled

NOTE: When the days are selected and the detailed time schedule is set, the registered work timetable for each day is displayed. Time periods without a schedule set appear white.

5. Select [Time schedule].

The time schedule setting screen appears.





6. Select the desired option.

Option	Details
Work 24 hours	The Robotic Mower operates all day long. When this option is selected, a check mark appears in the [Schedule 1:] checkbox and [00:00] - [24:00] is displayed.
Park 24 hours	The Robotic Mower remains parked all day long. When this option is selected, the check marks are removed from the [Schedule 1:] and [Schedule 2:] checkboxes and [00:00] - [00:00] is displayed.
Schedule 1:	The Robotic Mower operates at the set time.
Schedule 2:	The Robotic Mower operates at the set time.

► **Fig.30**

Setting schedules

(1) Use the keypad and place a check mark in the checkbox of the schedule option to be set.

(2) Use the     keys to highlight the hour or minute entry field to be set.

(3) Use the keypad and enter the time.

(4) Repeat steps 2 and 3 to enter all the hour and minute entry fields.

NOTICE: To enable a schedule setting, be sure to place a check mark in the checkbox.

NOTICE: The times entered to [Schedule 1:] and [Schedule 2:] cannot overlap.

7. Select [Verify].

When the message [Saved successfully.] appears, press the  key.

Recommended operating duration time for a selected mowing area

The table shows benchmark run time suggested for your mowing area size category. Design your own daily and weekly schedules according to your needs.

Mowing area size (m ²)	Weekly working days (days)	Daily working hours (hours)	Time table examples
500	5	5	07:00 - 12:00
	7	3.5	07:00 - 10:30
750	5	7.5	07:00 - 14:30
	7	5.5	07:00 - 12:30
1,000	5	10	07:00 - 17:00
	7	7	07:00 - 14:00
1,500	5	14.5	07:00 - 21:30
	7	10.5	07:00 - 17:30
2,000	5	19.5	04:00 - 23:30
	7	14	07:00 - 21:00
2,500	6	20	03:00 - 23:00
	7	17.5	05:00 - 22:30
3,000	7	21	02:00 - 23:00
3,500	7	24	00:00 - 24:00

Determining the cutting height

[Top menu] > [Main menu] > [Mowing preferences] > [Cutting height]

Set the cutting height manually or by using the auto function. The Robotic Mower automatically adjusts the blade height according to the set grass height.

NOTICE: Mowing long grass to a short length all at once may cause the grass to die, or the cut grass may block up inside the Robotic Mower.


NOTE: Do not try to cut long grass all at once. Instead, mow the lawn in steps, leaving a day or two between mowing sessions, until the lawn becomes evenly short. Lawn clippings would be no longer than 5 mm in a single mowing session. The damage and burden on the lawn can be reduced to maintain a beautiful lawn finish by setting an appropriate grass height and mowing frequency.

NOTE: The maximum cutting height setting value for the Robotic Mower is 60 mm. If the grass height at the start of mowing exceeds this maximum value, cut the grass to 65 mm or less with a Makita lawn mower or other machine before using the Robotic Mower.

► **Fig.31**

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

The sub menu appears.

3. Select [Cutting height].



The menu selection screen appears.

4. Select the desired menu.

Menu	Details
Manual (consistent)	This sets a consistent cutting height.
Auto	By entering the grass heights at the start and end of mowing, the Robotic Mower automatically adjusts the blade height in steps.

The cutting height entry screen appears.

5. Use the     keys to adjust the cutting height.

When the desired height is displayed on the screen, press the  key to verify the setting. When there are multiple entry fields, select all the values and then press the  key.

[Manual (consistent)] menu entry screen

► **Fig.32**

[Auto] menu entry screen

► **Fig.33:** 1. Grass height at work start 2. Target grass height

6. Follow the message displayed on the screen and complete the setting.

When the message [Saved successfully.] appears, press the  key.

Navigation Preferences

CAUTION: When starting up the Robotic Mower for the first time after installing the wires in the work area as advance preparation, be sure to have the Robotic Mower automatically depart once from the docked state with the charging station.

When the Robotic Mower automatically departs from the charging station, it saves the magnetic field in its memory and performs autonomous control so that docking operation is performed properly thereafter. If this task is not performed, the Robotic Mower may not execute docking properly when returning, or may otherwise not function properly.

Select and execute one of the following two methods to have the Robotic Mower automatically depart from the charging station.

- Dock the fully charged Robotic Mower with the charging station within the pre-scheduled operation time (or at any time when using the [Deactivate schedules] sub menu), and then issue the start instruction using the [Start mowing] menu. For details, refer to "Start Mowing Menu" (Page 20).
- Tentatively register the departure method in the [Mower departing points] sub menu of the [Navigation preferences] menu, and perform test navigation. For details, refer to "Selecting the departure method from the charging station" (Page 23).

Setting the active search period for the guide signal

[Top menu] > [Main menu] > [Navigation preferences] > [Active search period for guide wire]

Set the period that the Robotic Mower actively searches for the control signal from the guide wire.

NOTE: When returning to the charging station, the Robotic Mower detects the signal transmitted from the guide wire, and follows that signal to efficiently trace the return path to the station.

NOTE: If the signal from the guide wire cannot be detected within the active search period, operation switches to search over a wide range including the signal from the boundary wire, and the Robotic Mower returns to the charging station according to the detected control signal.

NOTE: It is recommended to set the active search period for the guide signal to "0" (zero), if you do not install guide wires in your work area.

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

The sub menu appears.

3. Select [Active search period for guide wire].

► Fig.34


The entry screen appears.

4. Use the keypad and enter the desired search period.

► Fig.35

NOTE: You can enter an active search period of 0 to 10 min. The initial setting is 10 min. If a value that exceeds the setting range is entered, it is automatically replaced with the maximum value.

5. Press the  key to verify the entry.

When the message [Saved successfully.] appears, press the  key.

Cutting the grass near the boundary

[Top menu] > [Main menu] > [Navigation preferences] > [Boundary overreach]

Adjust the distance by which the Robotic Mower is to exceed the boundary wire in order to neatly cut the grass near the boundary.


Movement of the Robotic Mower near the boundary

When the Robotic Mower approaches the boundary wire installed around the mowing area, it detects the signal from the wire and prepares to change direction. When boundary overreach is set, the Robotic Mower mows up to a certain distance outside the wire, and then returns to within the boundary, automatically turns, and continues mowing. By setting an appropriate boundary overreach, you can achieve a good lawn finish without leaving grass unmowed near the boundary.

► Fig.36: 1. Boundary wire 2. Boundary overreach 3. Wire signal 4. Mowing path

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

The sub menu appears.


3. Select [Boundary overreach].

The entry screen appears.

4. Use the keypad and enter the distance by which the Robotic Mower is to reach over the boundary wire.

► Fig.37

NOTE: You can enter an overreach distance of 20 to 50 cm.

NOTE: If a value that is below the setting range is entered, the message [Invalid input.] appears. Select [OK] and then press the  key. The entry screen appears again.

NOTE: If a value that exceeds the setting range is entered, it is automatically replaced with the maximum value.

5. Press the  key to verify the entry.

When the message [Saved successfully.] appears, press the  key.

Setting the movement distance to the mowing start point

[Top menu] > [Main menu] > [Navigation preferences] > [Departure position]

Set the movement distance until the Robotic Mower starts mowing after departing from the charging station. The Robotic Mower initially moves away from the charging station without mowing, and then starts mowing after moving for the distance set here.

Why is it necessary to move to the mowing start point?

When the Robotic Mower departs from the charging station, it does not start mowing immediately, and instead starts mowing after moving a certain distance from the station. This is because setting a slightly distant work start position enables to avoid overlapping or biased work paths, and to more efficiently reach difficult-to-access areas.

► Fig.38: 1. Charging station 2. Work start position 3. Movement distance

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

The sub menu appears.


3. Select [Departure position].

The entry screen appears.

4. Use the keypad and enter the distance that the Robotic Mower is to move before starting mowing.

► Fig.39

NOTE: You can enter a departure position of 80 to 300 cm.

NOTE: If a value that is below the setting range is entered, the message [Invalid input.] appears. Select [OK] and then press the  key. The entry screen appears again.

NOTE: If a value that exceeds the setting range is entered, it is automatically replaced with the maximum value.

5. Press the  key to verify the entry.

When the message [Saved successfully.] appears, press the  key.

Selecting the departure method from the charging station

[Top menu] > [Main menu] > [Navigation preferences] > [Mower departing points]

Set how the Robotic Mower is to depart from the charging station and start mowing. You can register and adjust the execution priority of up to five different departure methods, including the type of wire signal to follow and the movement distance to the mower departing points when departing from the station.

Skillfully combining multiple mower departing points


In addition to starting mowing by departing directly from the charging station, the Robotic Mower can also move away from the station along the boundary wire or guide wire for a certain distance and then start work from that point. By combining multiple departure methods in accordance with the shape and layout of the work area, you can avoid overlapping or biased work paths, arrive directly to areas that are difficult to access by normal navigation, and achieve an even lawn finish over the entire area.

► Fig.40: 1. Charging station 2. Boundary wire 3. Guide wire 4. Mower departing points

NOTICE: Dock the Robotic Mower with the charging station before setting the departure methods.

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

The sub menu appears.

3. Select [Mower departing points].

The menu selection screen appears.

4. Select the number of the profile to register the departure method.

► Fig.41: 1. Forwards to left along boundary wire 2. Forwards to right along boundary wire 3. Forwards along guide wire 1 4. Forwards along guide wire 2

The option menu appears.

5. Use the keypad and enter the desired conditions to the option format fields displayed on the screen.

Option	Details
Wire to trace:	Select the type of wire that the Robotic Mower is to trace after departing from the charging station. Use the keys to display the desired wire type. To depart directly from the charging station without tracing a specific wire, select [--].
Departure position:	Enter the distance that the Robotic Mower is to move from the station before starting the mowing work. You can enter a distance of 0 to 800 m.
Probability	Enter the probability of executing the set profile as a percentage.

► **Fig.42:** 1. Maximum probability value that can be entered

NOTE: If you set as the described figures, the total probability of [Mower departing points] is 60%. As for the remaining 40%, the Robotic Mower departs directly from the charging station. When the Robotic Mower departs directly from the charging station, the departure angles can be adjusted. For details on the departure angles, refer to the section "Adjusting the departure angles from the charging station".

NOTE: The maximum probability value that can be entered for each profile is displayed to the left of the probability entry field. Enter a value of the displayed maximum value or less. If a value that exceeds the range is entered, it is automatically replaced with the maximum value.

6. Select [Test] and execute test operation before registering the settings.

Follow the message displayed on the screen and complete the test operation.

If the test operation results are unsatisfactory, redo the settings.

NOTE: To register the distance setting after test navigation, save the test report by following the instructions on the screen. Then press the key to complete the registration after the message [Saved successfully.] appears. When this registration is complete, the screen returns to the menu selection screen.

NOTE: The Robotic Mower stops automatically near the mower departing point after the test navigation. To redo the settings or register a new profile, manually dock the Robotic Mower to the charging station again.

NOTE: To skip the test navigation, select [Verify] and register the setting.

When the message [Saved successfully.] appears, press the key.

7. Repeat steps (4) through (6) and register up to five profiles as necessary.

Adjusting the departure angles from the charging station

[Top menu] > [Main menu] > [Navigation preferences] > [Departure angles]

Set the departure angles when the Robotic Mower departs directly from the charging station. Assuming the docking contact point, facing the charging station, as 0° (12 o'clock), you can set two departure angle ranges between 90° (3 o'clock) to 270° (9 o'clock) in the clockwise direction. You can adjust the execution priority of each departure angle.

What is the "probability" that determines the execution priority?

The probability obtained when setting the departure method and departure angles from the charging station expresses the possibility of the Robotic Mower prioritizing operation based on the set contents as a percentage.

For example, if 25% and 75% are entered as the probabilities for ranges 1 and 2 when setting the departure angles, there is a 25% probability that the Robotic Mower will depart at an arbitrary angle within range 1.

► **Fig.43:** 1. Departure angle range 1 2. Departure angle range 2 3. Charging station

1. Press the button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select displayed on the screen.

The sub menu appears.

3. Select [Departure angles].

The option menu appears.

4. Use the keypad and enter the desired conditions to the option format fields displayed on the screen.

Exit ranges can be set at between 90° and 270°.

Option	Details
Exit range 1:	Enter the 1st angle range for the Robotic Mower to depart from the charging station. (You can also set just one range.)
Exit range 2:	Enter the 2nd angle range for the Robotic Mower to depart from the charging station.
Probability	Enter the probability of the Robotic Mower departing within each set angle range as a percentage.

► **Fig.44:** 1. Exit range 1 (1st angle range) 2. Exit range 2 (2nd angle range) 3. Probability

Setting the departure angles

(1) Use the keys to highlight the angle and probability entry fields to be set.

(2) Use the keypad and enter the angles and probability.

(3) Repeat steps 1 and 2 and enter all the entry fields.

NOTE: When entering only [Exit range 1:], the execution probability is automatically set to 100%.

NOTE: When only [Exit range 1:] is entered, the execution probability of [Exit range 1:] cannot be changed. When entry to [Exit range 2:] is started after entering [Exit range 1:], the execution probability of [Exit range 1:] can be changed.

NOTE: Finish entry to [Exit range 1:] before setting [Exit range 2:]. It is not possible to enter only [Exit range 2:].

NOTE: The execution probability of [Exit range 2:] is automatically calculated so that the total with the execution probability of [Exit range 1:] is 100%. The execution probability of [Exit range 1:] is subtracted from 100%, and the remainder probability is automatically displayed as the execution probability of [Exit range 2:].

5. Select [Verify] and register the settings.

When the message [Saved successfully.] appears, press the key.

Example of setting [Mower departing points] and [Departure angles] from the charging station

For example, if three departure methods are registered with the sub menu [Mower departing points] and the probability for each is set to 20%, the total probability is 60%. The remaining 40% probability is allocated to the execution priority of the departure angle ranges 1 and 2 set by the sub menu [Departure angles]. Here, if 50% and 50% are input as the probabilities for the departure angle ranges 1 and 2, the remaining 40% probability is allocated 50% each for ranges 1 and 2. Therefore, in terms of total probability, the execution priority of departure angle ranges 1 and 2 are calculated as 20% and 20%, respectively.

As a result, the Robotic Mower randomly executes the three departure methods registered with the sub menu [Mower departing points] and the two departure angles registered with the sub menu [Departure angles] with a respective probability of 20% each.

Adjusting the width of offset navigation

[Top menu] > [Main menu] > [Navigation preferences] > [Line trace offset]

The width of the path when navigating along the boundary wire and guide wire is offset within the setting range.

What is offset navigation?


The Robotic Mower moves along the various wires while detecting the signals from the wires. Offset navigation intentionally shifts this movement path little by little from each reference wire to prevent the wheels from repeatedly passing over the same part of the lawn. The Robotic Mower moves while offsetting the path randomly within the range of the set value, enabling to reduce the burden on the lawn on specific paths.

► **Fig.45:** 1. Charging station 2. Boundary wire 3. Guide wire 4. Outer edge reference line 5. Widths of offset navigation



NOTE: When there is a narrow path within the work area, consider the maximum offset width that will let the Robotic Mower pass.

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

The sub menu appears.

NOTE: If the menu is not displayed, use the / keys to scroll the screen.

3. Select [Line trace offset].

The option menu appears.

4. Select the checkbox of the wire name to set the offset path.

Option	Details
G1:	This sets the offset relative to the reference path of the 1st guide wire. The larger the offset value, the wider the offset range from the reference path.
G2:	This sets the offset relative to the reference path of the 2nd guide wire. The larger the offset value, the wider the offset range from the reference path.
Boundary:	This sets the offset relative to the reference path of the boundary wire. The larger the offset value, the wider the offset range from the reference path.

► **Fig.46**

When a check mark is placed in the checkbox, the offset entry field is automatically highlighted.

5. Use the keypad and enter the desired conditions to the option format fields displayed on the screen.

► **Fig.47**

You can enter an offset value of 0 to 9. The following table shows the approximate range of the actual navigation widths for the offset values. The actual range of the navigation widths given in the table may differ according to the work environment and other conditions.

Offset value and navigation width correspondence table


Offset value	Navigation width	Offset value	Navigation width
0	55 cm	5	110 cm
1	90 cm	6	115 cm
2	95 cm	7	120 cm
3	100 cm	8	125 cm
4	105 cm	9	130 cm

Image of navigation width fluctuation

- **Fig.48:** 1. Boundary wire 2. Outer edge reference line
3. Navigation width fluctuation range 4. 55 cm 5. 110 cm
6. 130 cm

NOTE: The line where the right face of the Robotic Mower reaches over the boundary wire by about 20 cm to the outside is the outer edge reference line. The navigation width fluctuates toward the inside with the outer edge reference line as zero.

6. Select [Verify] and register the settings.

When the message [Saved successfully.] appears, press the  key.

Mowing unmowed grass

[Top menu] > [Main menu] > [Navigation preferences] > [Spiral cutting]

When the Robotic Mower detects an area with long or dense grass, etc. during the mowing work, it navigates that area in a spiral pattern to intensely mow the grass. Mowing areas with dense grass in a spiral pattern enables to efficiently achieve a neat lawn finish.

Finding spots with dense grass

The Robotic Mower finds areas with dense grass and unmowed lawn by sensitively detecting the load when cutting the grass. When such a specific area is found, the Robotic Mower navigates in a spiral pattern from that point toward the outside and intensively mows the grass to efficiently achieve a neat and even lawn finish.

- **Fig.49:** 1. Area with dense grass 2. Spiral path

NOTE: The Robotic Mower executes spiral cutting one time per charge. When the Robotic Mower departs the charging station after charging is complete, it first performs normal mowing work continuously for about 30 minutes. When dense or unmowed grass, etc. is detected after that, operation switches to spiral cutting centering on that spot, and then after intensively mowing the grass, the mowing work continues with normal navigation again.

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.


The sub menu appears.

NOTE: If the menu is not displayed, use the / keys to scroll the screen.

3. Select [Spiral cutting].

The option menu appears.

4. Select the desired option.

Select the checkbox in front of the option, and then press the  key.

Option	Details
Spiral cutting	Enables the spiral cutting mode.

► **Fig.50**

5. Select [Confirm] and register the setting.

When the message [Saved successfully.] appears, press the  key.

Security Preferences

Setting the alarm sounding time

[Top menu] > [Main menu] > [Security] > [Alarm duration]

Set the duration of the alarm that sounds for various notification or when an error occurs.

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

The PIN code entry screen appears.

3. Use the keypad and enter the PIN code.

► **Fig.51**

The sub menu appears.

4. Select [Alarm duration].

► **Fig.52**

The entry screen appears.

5. Use the keypad and enter the desired time.

► **Fig.53**

NOTE: You can enter an alarm duration of 1 to 99 min. The initial setting value is 10 min.

6. Press the  key to verify the entry.

When the message [Saved successfully.] appears, press the  key.

Changing the PIN code


[Top menu] > [Main menu] > [Security] > [Change PIN code]

This is used to change the currently used PIN code to a new code.

NOTE: If you have forgotten your PIN code, contact our sales office or local dealer.

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

The PIN code entry screen appears.

3. Use the keypad and enter the currently used PIN code.

The sub menu appears.

4. Select [Change PIN code].

The entry screen appears.

5. Use the keypad and enter the new PIN code.

► **Fig.54**

- Enter the new PIN code again for confirmation.



When the message [The PIN code has been changed.] appears, press the key.

Preventing wire signal interference

[Top menu] > [Main menu] > [Security] > [Change wire signal]

Change a channel for sending wire signals when it interferes with signals from adjacent work areas.

NOTICE: Dock the Robotic Mower with the charging station before changing the channel.

- Press the  button on the control panel.
The [Main menu] appears.
- Select  displayed on the screen.
The PIN code entry screen appears.
- Use the keypad and enter the PIN code.
The sub menu appears.
- Select [Change wire signal].
The option menu appears.
- Use the keypad and select a new channel code.
▶ **Fig.55**



NOTE: A mark is displayed next to the currently used channel code. (The initial value is [Channel 1].) When changing the channel, select a channel without the mark displayed.

- Follow the message displayed on the screen and complete the setting.
When the message [Dock the mower to the charging station.] appears, select [Confirm] and press the key.
When the message [Completed.] appears, press the key.

Protecting the Robotic Mower from theft

[Top menu] > [Main menu] > [Security] > [Anti-theft]

Prevent theft and improper use of the Robotic Mower by setting the operation lock and notification function.

- Press the  button on the control panel.
The [Main menu] appears.
- Select  displayed on the screen.
The PIN code entry screen appears.
- Use the keypad and enter the PIN code.
The sub menu appears.
- Select [Anti-theft].
The option menu appears.
- Use the keypad and place a check mark in the checkbox of the desired option.
You can select multiple options.

Option	Details
Stopped: PIN	When the Robotic Mower is forcibly stopped, PIN code entry is necessary to restart operation.
Stopped: PIN & Alarm	When the Robotic Mower is forcibly stopped, the alarm sounds and PIN code entry is necessary to restart operation.
Lifted: PIN & Alarm	When the Robotic Mower is lifted up, the alarm sounds and PIN code entry is necessary to restart operation.
Tilted: PIN & Alarm	When the Robotic Mower is tilted by a certain angle or more, the alarm sounds and PIN code entry is necessary to restart operation.

- Select [Verify] and register the setting.
When the message [Saved successfully.] appears, press the key.



Other Settings

Saving/loading user preferences

[Top menu] > [Main menu] > [Others] > [Save and load preferences]

You can save up to three preferred settings you create and customize in the setting menus and load them at any time. This allows to use a range of user preferences to switch according to the work area and environment.

NOTE: A certain range of items (e.g., date and time, PIN code and so on, set on the initial setting screen) cannot be saved and loaded.

- Press the  button on the control panel.
The [Main menu] appears.
 - Select  displayed on the screen.
The sub menu appears.
 - Select [Save and load preferences].
▶ **Fig.56**
- The menu selection screen appears.
- Select the desired menu.

Menu	Details
Load	Loads saved user preferences.
Save	Saves the user preferences currently being used.

The option menu appears.

- Select the user preference load source or the save destination option name.
▶ **Fig.57**







NOTE: [Listed now] is displayed to the right of options with user preferences already registered.

- Follow the message displayed on the screen and complete the setting.
When the message [Are you sure?] appears, select [Yes] and press the key.

Changing the date and time settings

[Top menu] > [Main menu] > [Others] > [Date and time]





This is used to adjust or change the date and time set in the Robotic Mower.

- Press the  button on the control panel.
The [Main menu] appears.
- Select  displayed on the screen.
The sub menu appears.
- Select [Date and time].
The menu selection screen appears.
- Use the     keys to select the desired menu option.
Select and display the desired format on the screen.

Menu	Option details
Date format:	Selects the date format from [Year/Month/Day], [Month/Day/Year], or [Day/Month/Year].
Time format:	Switches the time format between [12 hours] or [24 hours].

- ▶ **Fig.58**
- Select [Next].
The date and time entry screen appears.
- Use the keypad and enter the desired date and time.
▶ **Fig.59**

Entering the date and time

- Use the     keys to highlight the date or time entry field to be set.
- Use the keypad and enter the year, month, and day or the time.
- Repeat steps 1 and 2 and enter all the entry fields to be changed.
- Select [Verify].

When the message [Saved successfully.] appears, press the key.

Changing the display language

[Top menu] > [Main menu] > [Others] > [Language]

This is used to change the language displayed on the LCD screen.

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.


The sub menu appears.

3. Select [Language].

The language selection screen appears.

4. Select the desired language.

The display language of the language selection screen changes.

When the message [Saved successfully.] appears, press the  key.

Resetting the user preferences

[Top menu] > [Main menu] > [Others] > [Reset all settings]

This is used to reset all saved user preferences and return them to the initial state.

NOTICE: Some information and settings entered when starting up the Robotic Mower for the first time, such as the date and time and the PIN code, are not reset.

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

The sub menu appears.

3. Select [Reset all settings].

The PIN code entry screen appears.

4. Use the keypad and enter the PIN code.

5. Follow the message displayed on the screen and complete the setting.

When the message [Completed.] appears, press the  key.

Browsing the product information

[Top menu] > [Main menu] > [Others] > [Information]

This displays the latest product information, such as the cumulative work time and the software version information.





1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

The sub menu appears.

3. Select [Information].

NOTE: After browsing the information, you can return to an upper menu screen by pressing the  key or the  button. Press the  key to return to the [Others] sub menu screen, or the  button to return to the [Main menu] screen.

Managing the LED on/off time

[Top menu] > [Main menu] > [Others] > [LED]



This is used to control the on and off times of the LED lamp on the top of the Robotic Mower. For details on the LED lamp, refer to "Lamp lighting" (Page 17).

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

The sub menu appears.

NOTE: If the menu is not displayed, use the /  keys to scroll the screen.

3. Select [LED].

The on/off schedule setting screen appears.





4. Select the desired option.

Option	Details
Always ON	The LED is always on. When this option is selected, a check mark is placed in the [Schedule 1:] checkbox and [00:00] - [24:00] is displayed.
Always OFF	The LED is always off. When this option is selected, the check marks are removed from both the [Schedule 1:] and [Schedule 2:] checkboxes, and [00:00] - [00:00] is displayed.
Schedule 1:	The LED is on within the set time range.
Schedule 2:	The LED is on within the set time range.

► Fig.60

Setting schedules

(1) Use the keypad and place a check mark in the checkbox of the schedule option to be set.

(2) Use the     keys to highlight the hour or minute entry field to be set.

(3) Use the keypad and enter the time.

(4) Repeat steps 2 and 3 to enter all the hour and minute entry fields.

NOTICE: To enable a schedule setting, be sure to place a check mark in the checkbox.

NOTICE: The times entered to [Schedule 1:] and [Schedule 2:] cannot overlap.

5. Select [Verify].

When the message [Saved successfully.] appears, press the  key.

Checking the details of operation errors

[Top menu] > [Main menu] > [Others] > [Error message]



This displays the most recent error messages, including the details, reported to the Robotic Mower.

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

The sub menu appears.

NOTE: If the menu is not displayed, use the /  keys to scroll the screen.

3. Select [Error message].

The Robotic Mower searches for the error information and displays a list of the reported error codes in order from the newest.





4. Select an error code to check the details.

► Fig.61

The error details screen appears.

5. Check the date and time that the error occurred and the error message contents.

► Fig.62

NOTE: After browsing the information, you can return to an upper menu screen by pressing the  key or the  button. Press the  key to return to the [Others] sub menu screen, or the  button to return to the [Main menu] screen.

MAINTENANCE

CAUTION: Always make sure that the power switch of the Robotic Mower is turned off before performing inspection or maintenance. In addition, be sure to unplug the AC adapter from the power outlet when performing maintenance on the charging station.

CAUTION: Always wear gloves and protective eyewear when performing inspection and maintenance. Otherwise, injury may result.

CAUTION: Ask our sales office or local dealer for replacing the battery.

To maintain product SAFETY and RELIABILITY, repairs, any other maintenance or adjustment should be performed by Makita Authorized or Factory Service Centers, always using Makita replacement parts.

Cleaning

NOTICE: Never use gasoline, benzine, thinner, alcohol or the like. Discoloration, deformation or cracks may result.

NOTICE: Periodically clean the machine. Grass clippings may accumulate in the chassis or the charging station.

NOTICE: Do not wash the machine with a high pressure washer. Doing so may result in damage or breakdown.

Cleaning the Robotic Mower

CAUTION: Be careful not to injure yourself with the blades when cleaning the mower blades and surrounding areas.

CAUTION: Be careful not to get your hands or other objects caught between the top cover and chassis or to injure your hands on the edges of the top cover when attaching and removing the top cover.

Wipe clean the surface of the top cover and the underside of the chassis with a dry cloth or a cloth dampened with diluted neutral detergent. Completely wipe away any dirt and clippings that have accumulated on and around the wheels.

► Fig.63

NOTE: Wash with water if very dirty. After washing with water, it is recommended to let the machine dry thoroughly before restarting.

Grass clippings may accumulate between the top cover and the chassis. Follow the procedure below to remove the top cover and also clean the upper part of the chassis.

► Fig.64: 1. Top cover 2. Chassis 3. Rubber retainer 4. Slider shaft

While holding down the display cover, lift up and disengage the parts of the top cover indicated in the illustration one by one.

► Fig.65: 1. Top cover 2. Display cover

NOTE: Make sure that there are no obstacles around when removing the top cover.

NOTE: The top cover and chassis are firmly connected in three locations. Pull up the top cover strongly until the rubber retainers inside the top cover disengage from the slider shafts of the chassis.

When returning the top cover to its original condition, align the rubber retainers of the top cover with the slider shafts of the chassis and press down strongly.

► Fig.66

NOTE: Check if the top cover is correctly attached to the chassis by lifting the front and side parts of the top cover. Incorrect attachment may result in detection failure of the sensors.

Cleaning the charging station

Clean away any dirt or clippings that have accumulated on the terminal and base of the charging station.

► Fig.67: 1. Charging terminal 2. Station base

Inspecting the mower blades

Follow the procedure below and inspect once per week.

1. Turn off the power switch of the Robotic Mower and turn it upside down.

► Fig.68

2. Inspect the condition of the mower blades and the rotation of the blade base.

Check the following points.

- Does the blade base rotate smoothly?
- Are the mower blades excessively worn, cracked, chipped, or bent, etc?

Blade base and mower blades

► Fig.69: 1. Normal 2. Worn (A: 17.5 mm or less) 3. Cracked 4. Chipped 5. Bent 6. Blade base

3. Inspect the condition of the mower blade fixing screws.

Follow the procedure in the section "Replacing the mower blades" (Page 28) to remove the fixing screws, and check the condition of the fixing screws.

Mower blade fixing screw

► Fig.70: 1. Normal 2. Worn 3. Fixing screw

NOTE: If no particular abnormality is observed in weekly inspections, lengthen the inspection interval.

NOTE: The mower blade life will vary according to the operating environment. In particular, conditions such as the following will shorten the life.

- Long mowing time
- Wide work area
- Grass with thick stems and leaves
- High seasons for grass growth
- Dirt, sand, or other matter adhered to the grass

Replacing the mower blades

WARNING: Replace the mower blades according to the procedure in this manual. If replacement is done by a different method, accident or injury may result.

CAUTION: Always wear protective eyewear and gloves when replacing the mower blades.

CAUTION: Perform the replacement work on a level and stable surface.

NOTICE: Replace the mower blades approximately 2 to 6 weeks. The replacement timing will vary according to the mowing frequency and the condition of the grass.

NOTICE: There are three mower blades. Replace all three blades at once. Even if only one mower blade is damaged, replace all three blades.

NOTICE: The following tools are necessary for mower blade replacement. Prepare these tools in advance.

- Screwdriver (plus) (Used to remove and attach the blades)
- Φ6 mm metal rod or screwdriver with a length of 160 mm or more (Used to fix the blade base)

If the mower blades are excessively worn, cracked, chipped, bent, etc., or the mower blade fixing screws are worn, follow the procedure below and replace them.

1. Turn off the power switch of the Robotic Mower and turn it upside down.

2. Fix the blade base.

Align the holes of the skid plate, blade base, and blade cover and then insert the metal rod. If the blade base does not rotate, the fixing is complete.

► Fig.71: 1. Metal rod 2. Skid plate 3. Blade base 4. Blade cover

3. Remove the mower blades.

Use the plus screwdriver and remove the screws fixing the mower blades.

► Fig.72: 1. Screw 2. Mower blade

NOTE: Hold the mower blade with your fingers when removing the screw. Otherwise, the mower blade may fall into the gap between the top cover and the chassis.

4. Attach the new mower blades.

Use the screws supplied with the new mower blades. After attachment, check that the mower blades rotate around the screws.

► Fig.73

NOTICE: Be sure to observe the following items to prevent the mower blades from falling off.

- Use the screws supplied with the mower blades. (Do not reuse the removed screws)
- Firmly tighten the screws so that they are not loose.

5. Remove the metal rod fixing the blade base, and return the upside-down Robotic Mower to its original condition.

► Fig.74: 1. Metal rod

NOTE: After replacing the mower blades, remember to turn on the power switch of the Robotic Mower when restarting.

Periodic inspections

Periodically check the following points.

Inspection site	Check item	Countermeasures	Inspection frequency
Robotic Mower	Is there any abnormality with the mower blades?	If mowing cannot be performed well, turn off the power switch, check the mower blades for wear, cracks, or chips, and replace the mower blades if necessary.	Once per week
	Is the Robotic Mower traveling stable?	If the Robotic Mower travels unstable, turn off the power switch and check if there is any damage to the wheels and axles or if any foreign objects are caught or rubbish and dirt has accumulated on the wheels and axles. If the problem is not resolved, contact our sales office.	Once per month
	Is abnormal sound produced?	If abnormal sound is produced, turn off the power switch and check if there are any foreign objects caught in the rotating parts of the wheels and the mower blades. If the problem is not resolved, contact our sales office.	Once per month
	Can docking be performed correctly?	If docking cannot be performed, turn off the power switch, move the Robotic Mower by hand, and check whether proper docking with the charging station is possible. If proper docking is not possible, check the following points. - Remove any obstacles from near the wheels. - Attach the top cover correctly. (The top cover should be fixed in three places) - If the ground under the station base is uneven, smooth it.	Once per month
Charging station	Is the station indicator lighted green?	If it is lighted or blinking red or off, the Robotic Mower will be unable to execute mowing. Check the following points and take the appropriate countermeasures. - Is the AC adapter connected properly to a power outlet? - Is the cabtire cable connected properly to the AC adapter and the charging station? - Are the boundary wire connectors connected properly to the charging station? - Are couplers attached on the boundary wire connected properly? - Is the boundary wire broken partway?	When the LED of the Robotic Mower lights up or blinks red
	Is the charging station properly fixed?	If the charging station moves, retighten the screw pegs with the hex wrench 6.	Once per week
	Has foreign matter adhered to the terminals?	Some adhered matter may hinder proper communication and charging. Clean away any dirt on the charging terminal and other terminals.	Once per week
	Is the guide wire protruding from the station base?	If the guide wire protrudes from the groove of the station base, insert it again.	Once per week
AC adapter and cabtire cable	Are the power plug and connection terminals inserted firmly all the way?	If a power outlet or connection terminal insertion is loose, insert it again.	Once per month
	Are the cables damaged?	If a cable sheath is peeled or severely damaged, contact our sales office.	Once per month
Work location	Are any foreign objects present?	Clear away any objects that may damage the mower blades or get caught in the rotating parts of the Robotic Mower. (Small stones, sticks, rubbish, string-like objects, etc.)	Once per month
	Is there any change in the work environment?	Take the following countermeasures. - If the grass height exceeds 65 mm, cut it down to that height or less. - Clear away any weeds that are higher than the lawn. - Fill in any holes or depressions and smooth out local unevenness. - Refrain from use if there are deep puddles or snow accumulation.	Once per month
	Is there any abnormality with the boundary wire and guide wire installation?	If the wires float from the ground, fix them again with the pegs.	Once per month

Handling after the season ends

After mowing season ends, remove the following parts from where they are installed and store them indoors.

- Robotic Mower
- Charging station
- AC adapter
- Cabtire cable

NOTICE: Charge the Robotic Mower before storage.

NOTE: The boundary wire and guide wire(s) can be left installed.

Clean the Robotic Mower and charging station before storing them. In addition, follow the procedures below to remove each part.

Removing the AC adapter

1. Unplug the AC adapter from the power outlet.
2. Remove the cabtire cable.
3. If the AC adapter is fixed to a wall, remove it from the wall.
► Fig.75

NOTE: Remove the AC adapter in the order of the numbers shown in the illustration.

Removing the charging station

CAUTION: Wear gloves when performing the work.

1. Open the covers of the charging station and remove the cabtire cable.
► Fig.76
2. Pull off the boundary wire and guide wire terminals, and remove each wire from the charging station.
3. Remove the screw pegs from the station base using the hex wrench 6.
► Fig.77

Storage

CAUTION: Store the Robotic Mower in the condition with the power switch turned off.

If the robotic mower is left unoperated for a long time with the power turned on, the battery may over discharge and become unusable.

NOTICE: Wipe clean the terminal parts of the charging station, wires, and cables with a dry cloth, etc. before storing them. Storage with dirt adhered may result in rust or corrosion.

NOTICE: Place the screws used to fix the charging station and the AC adapter in a bag or other container and store them carefully so as not to lose them.

Store in a location that satisfies the following conditions.

- A flat and stable location
- A location out of direct sunlight and not exposed to rain or snow, etc.
- A location with low humidity
- A location out of the reach of children

NOTE: The Robotic Mower can be stored upright as illustrated. Also select a flat and stable location when storing upright.

► Fig.78

When disposing of this product

When disposing of this product, follow your local regulations and dispose of the separate parts correctly.

WARNING: The Robotic Mower contains a battery. When disposing of this product, remove the battery and dispose of it separately. Failure to dispose of the battery separately may result in accident or injury due to rupture, fire, or smoke.

WARNING: Do not work with wet hands. Doing so may cause an electric shock.

CAUTION: Wear gloves when working.

NOTE: It is necessary to disassemble the chassis in order to remove the battery. Prepare a plus screwdriver.

Removing the battery

CAUTION: Remove the battery only when disposing of this product.

CAUTION: Ask our sales office or local dealer for replacing the battery. Replacing the battery by yourself may impair the water-proof performance of the machine.

1. Turn off the power switch of the Robotic Mower.
2. Remove the top cover.
► Fig.79: 1. Power switch 2. Top cover 3. Chassis
3. Loosen the 14 screws on the upper part of the chassis and remove the upper housing.
► Fig.80: 1. Upper housing
4. Disconnect the 2 connectors connected to the battery.
► Fig.81: 1. Battery cover 2. Connector (small) 3. Connector (large)

NOTE: If it is hard to perform the procedure, remove the connector attached to the upper housing.

5. Disconnect the 3 connectors connected to the main board.
► Fig.82: 1. Main board 2. Connector (large) 3. Connector (small)
6. Remove the 3 battery cover screws.
► Fig.83: 1. Battery cover
7. Remove the battery cover, and then remove the battery together with the cushion.
► Fig.84: 1. Battery cover 2. Battery 3. Cushion
8. Remove the battery from the cushion.

Follow your local regulations when disposing of the battery.

CAUTION: Do not disassemble the removed battery.

PROTECTION SYSTEM

Protection system and Error Indication

The Robotic Mower is equipped with a protection system. When an error occurs, the protection system is activated and all motors stop automatically. Details of the error are displayed on the LCD screen with the error code.

Code	Details of the error	Cause	Action
E012	Right wheel motor problem	Foreign objects such as grass or branches are preventing the wheels from rotating, or the driving motor is overloaded due to repeated collisions.	Inspect the wheels and remove any foreign objects. Also check the operating area is compliant with the work environment specified in the instruction manual. Restart the machine after a while.
E013	Left wheel motor problem		
E020	Blade motor overloaded	The blade motor is overloaded by some causes. For example, foreign matter such as grass or branches are interfering with the rotation of the blade base.	Inspect around the blade base and remove any foreign objects. Restart the machine after a while.
E021	Blade motor problem		
E030	Cutting height motor overloaded	The cutting height motor is overloaded by some causes. For example, foreign matter such as grass or branches are interfering with the movement of the cutting height adjustment mechanism.	Inspect the cutting height adjustment mechanism and remove any foreign objects.
E031	Cutting height motor problem		
E040	No wire signal	The AC adapter, cable, or boundary wire connection is poor or damaged.	Check the indicator on the charging station. Green/lighted: Contact the dealer or our sales office. Red/blinking: Check the boundary wire and reconnect. Replace if you find any damage. Off: Check the AC adapter and cable, and reconnect. Replace if you find any damage.
		Each channel code of the machine and the charging station are different.	Change the channel code of the wire signal appropriately in [Security] menu.
		The machine is too far from the boundary wire.	Reinstall the boundary wire so that the whole of the work area is within 35 m of the boundary wire.
		Signals are blocked by surrounding metal objects (fences, reinforcing steel) and interference from other devices.	Increase the signal strength in the work area by increasing the number of islands in the work area, reducing the work area, etc.
E041	Outside working area	Incorrect boundary wire connection or installation. For example, boundary wires are crossed or the machine goes out of the work area because of the high slope.	Check that the boundary wires are installed properly and connected to the charging station firmly. For the installation method, refer to the chapter for installing the boundary wire in the Setup Guide.
		Signals are blocked by surrounding metal objects (fences, reinforcing steel) and interference from other devices.	Increase the signal strength in the work area by increasing the number of islands in the work area, reducing the work area, etc.
		There is interference with signals from other products nearby.	Change the channel code of the wire signal appropriately in [Security] menu. And reinstall the boundary wires so that both boundary wires keep the distance more than 1 m.
E051	Temporary problem	The machine is in a high temperature, or the "STOP" button remains active after the command of mowing.	Restart the machine after a while or release the "STOP" button by closing the display cover after the command of mowing.

Code	Details of the error	Cause	Action
E060	Empty battery	The machine could not find a charging station.	Check the installation of the boundary wire and guide wire. For the installation method, refer to the chapter for installing the boundary wire and guide wire in the Setup Guide.
		The mowing option is set to [Auto mowing] when operating in the sub area.	Set the mowing option to [Mowing without charging] when operating in the sub area. While working in the sub-area, the machine cannot return to the charging station.
		The battery is exhausted.	Dock the machine to the charging station to charge. If the problem persists, contact the dealer or our sales office.
E064	Low battery	The battery is over-discharged. The battery is exhausted.	
E080	Electronic problem	There is a temporary problem relating electronic or firmware in the product.	Restart the machine. If the problem persists, contact the dealer or our sales office.
E100	Stucked	The rear wheels are spinning due to muddy conditions.	Avoid spinning the rear wheels by leveling the ground or limiting the operating area with boundary wire.
E101	Docking problem	The machine has failed to dock with the charging station, or the charging station has an error.	Clean each terminal. If the charging station is tilted or skewed, lay it flat. If the indicator of the charging station is lit red, pull out the plug, wait a while, and then restart the charging station.
E102	Upside down	The machine is tilted massively or rolled over.	Correct the posture of the machine.
E103	Mower tilted	The machine is tilted beyond the acceptable range.	Move the machine to a flat area. Reinstall the boundary wire so that large slopes are out of the work area.
E104	Lifted	The lift sensor is activated because the machine hits or rides on the obstacle.	Keep the distance between the obstacle and the work area, and restart the machine.
E105	Collision sensor problem	The top cover cannot return to the standard position.	If the machine contacts an obstacle, release the machine from the obstacle. Remove any dirt or foreign objects between the top cover and chassis, and make sure the top cover moves freely around the slider shafts.
E200	Loop sensor problem	The wire sensor has poor contact or has failed.	Contact the dealer or our sales office.
E201	Tilt sensor problem	Failed to communicate with tilt sensor.	
E202	Stop switch problem	The reliability of the "STOP" button is declining.	
E203	IMU sensor problem	Failed to communicate with the IMU sensor.	
E204	Cutting height sensor problem	The sensor of the lifting mechanism has a poor contact or has failed, there is an error in the connection.	
E206	Lift sensor problem	The reliability of the lift sensor is declining.	

TROUBLESHOOTING

If you think there is a malfunction

Before asking for repair or making an inquiry, check whether the following apply.

State of abnormality	Probable cause (malfunction)	Remedy
LCD screen does not display.	Is the power of the Robotic Mower turned off?	Turn on the power of the Robotic Mower. (Refer the section for "Turning the power on/off".)
Robotic Mower does not run.	Does an error of the Robotic Mower occur? (Is the LED blinking in red?)	The Robotic Mower does not run during an error. Check the error code.(Refer the section for "PROTECTION SYSTEM".)
	Does an error of the charging station occur?	Check the station indicator. For remedies, see chapter "Starting mowing".
	There may be a broken boundary wire.	Check the station indicator. For remedies, see chapter "Starting mowing".
Robotic Mower cannot dock to the charging station.	The charging station is deformed.	Place the charging station firmly on a level surface. Refer to the chapter "Locating the charging station" in the Setup Guide for how to install the charging station.
	The guidewire is not laid straight from the charging station or the distance is incorrect.	Install the guidewire at least 2 meters straight from the charging station. Refer to the chapter "Guide wire installation conditions" in the Setup Guide for how to install guide wires.
	The guidewire is not properly secured to the charge charging station.	Secure the guidewire to the groove in the center of the station base of the charging station. Refer to the chapter "Installing the guide wire" in of the Setup Guide for how to install the guide wire.
	The rear wheels of the robotic mower or the charging station are dirty.	Clean the rear wheels of the robotic mower and the station base of the charging station.
	The charging terminals on the robotic mower or charging station are dirty.	Clean the charging terminals. If the problem persists after cleaning, or if the terminals are significantly worn, contact our sales office or local dealer.

State of abnormality	Probable cause (malfunction)	Remedy
Robotic Mower does not return to the charging station.	Since Robotic Mower is in the active search period of the guide signal, it does not return with the boundary signal.	If the guide wire is not installed, set the active search period of the guide signal to 0 minutes. Refer to the chapter " <i>Setting the active search period for the guide signal</i> " for the setting procedure.
	Robotic Mower does not depart from the charging station after the work area has been changed.	Have the Robotic Mower depart from the charging station and let it save the surrounding magnetic field in its memory. Refer to the chapter " <i>Navigation Preferences</i> " for the setting procedure.
	Robotic Mower cannot return by the boundary signal because the boundary wire installed near the charging station is incorrect.	Install the boundary wire 1.5 m straight on both sides of the charging station. Refer to the chapter "Installing the boundary wire" in the Setup Guide for how to install boundary wires.
Battery not charging	If the battery is fully discharged, it may take some time for the battery to start charging.	Dock the Robotic Mower to the charging station with the main power ON, and wait for a while until the charging starts. If the problem persists, contact our sales office or local dealer.
	The charging terminals on the robotic mower or charging station are dirty.	Clean the charging terminals. If the problem persists after cleaning, or if the terminals are significantly worn, contact our sales office or local dealer.
Robotic Mower stays at the charging station for a long time and will not start mowing.	The display cover is closed, but the mowing start button is not pressed.	Close the display cover after pressing the mowing start button. Refer to the chapter " <i>Starting mowing</i> " for instructions.
	Robotic Mower is in standby state after returning to the charging station.	Check the operation options after charging. Refer to the chapter " <i>Park Preferences</i> " for instructions.
	Robotic Mower does not work if battery temperature is too high or too low.	Restart the Robotic Mower after a while.
Abnormal vibration / noise	The mower blade is damaged.	Check the condition of the mower blades and replace them with new blades and screws. Refer to the chapter " <i>Replacing the mower blades</i> " for how to replace.
	Foreign matter is stuck in the mower blade.	Check the part around the mower blade and remove any foreign matter.
Robotic Mower operates unintended time / date.	The date and time of the Robotic Mower are incorrect.	Check the date and time of the Robotic Mower. Refer to the chapter " <i>Changing the date and time settings</i> " for how to set the schedule.
	Unintended setting of scheduled mowing.	Please change the mowing schedule. Refer to the chapter " <i>Scheduling mowing</i> " for instructions.
Robotic Mower travels, but the cutting blade motor does not rotate.	The robotic mower has just started driving or it is returning to the charging station.	The blade motor does not rotate when the Robotic Mower has just started driving or when it is returning to the charging station.
Short mowing time	The mower blades have worn out and the load on the cutting blade motor has increased.	Replace the mower blade. Refer to the chapter " <i>Replacing the mower blades</i> " for how to replace.
	The end of battery life is approaching.	Contact our sales office or local dealer.
Short mowing time and charging time	The end of battery life is approaching.	Contact our sales office or local dealer.
	The blade motor is overloaded by some causes.	Contact our sales office or local dealer.
Uneven lawn mowing	The mowing schedule is too short to mow whole work area.	Reduce the size of the work area or extend the schedule. Refer to the chapter " <i>Scheduling mowing</i> " for instructions.
	The mower blades have worn out and the load on the cutting blade motor has increased.	Replace the mower blade. Refer to the chapter " <i>Replacing the mower blades</i> " for how to replace.
	The lawn is too long for the set cutting height.	Change the cutting height or cut the lawn to 65 mm or less beforehand. Refer to the chapter " <i>Determining the cutting height</i> " for how to configure.
	Grass, branches, or other foreign matter prevents the blade base or wheels from rotating.	Inspect the blade base or wheels and remove any foreign matter.
Ruts are formed on the lawn.	Robotic Mower travels on a particular path repeatedly.	Adjust the width of offset navigation. Refer to the chapter " <i>Adjusting the width of offset navigation</i> " for how to configure.
Unable to travel along a path.	The width of the path is narrow.	The width of the path must be at least 150 cm. Refer to the chapter "Boundary wire installation conditions" in the Setup Guide for how to install boundary wires.
Robotic Mower cannot go over two boundary wires to and from the island.	The two boundary wires to and from the island are not close together.	Close (0 cm) the two boundary wires to and from the island. Refer to the chapter "Installing the boundary wire" in the Setup Guide for how to install boundary wires.
Spiral cut does not work.	The normal mowing operation has not elapsed 30 minutes.	Spiral cutting works when it detects dense grass after about 30 minutes of normal lawn mowing. For more information, refer to the chapter " <i>Mowing unmowed grass</i> "
Forgot the PIN code.	-	Contact the dealer or our sales office.

Spis treści

WPROWADZENIE	33	Navigation preferences (Preferencje dotyczące przemieszczenia).....	43
Dane techniczne.....	33	Ustawianie okresu aktywnego wyszukiwania sygnału prowadzącego	43
Symbole	34	Przycinanie trawy w pobliżu granicy	44
Przeznaczenie.....	34	Ustawienie odległości przemieszczania się do punktu początkowego koszenia.....	44
Środki ostrożności	34	Wybór sposobu opuszczania stacji ładującej.....	44
Hałas	35	Regulacja kąta opuszczania stacji ładującej.....	45
Deklaracje zgodności	35	Regulacja szerokości podczas przemieszczania z przesunięciem.....	46
Nazwy części.....	35	Koszenie nieskoszonej trawy	46
Informacje na temat elementów sprzedawanych osobno	36	Preferencje dotyczące zabezpieczeń.....	47
PRZYGOTOWANIE	36	Ustawianie czasu emitowania dźwięku alarmu.....	47
Włączanie/wyłączanie zasilania	36	Zmiana kodu PIN.....	47
Ładowanie robota koszącego.....	36	Zapobieganie zakłóceniom sygnału pochodzącego z przewodu.....	47
Informacje, z którymi należy zapoznać się przed rozpoczęciem pracy	36	Zapobieganie kradzieży robota koszącego	47
JAK UŻYWAĆ.....	37	Pozostałe ustawienia	48
Działania na panelu sterowania.....	37	Zapisywanie/wczytywanie preferencji użytkownika	48
Rozpoczynanie koszenia.....	37	Zmiana ustawień daty i godziny.....	48
Zatrzymywanie koszenia	38	Zmiana języka wyświetlacza	48
MENU USTAWIEŃ.....	39	Resetowanie preferencji użytkownika	48
Menu Start Mowing (Rozpoczęcie koszenia)	40	Przeglądanie informacji o produkcie.....	48
Automatyczne koszenie i ładowanie.....	40	Zarządzanie czasem włączenia/wyłączenia lampki LED	49
Koszenie bez automatycznego ładowania.....	40	Sprawdzanie szczegółów błędów występujących podczas pracy	49
Rozpoczęcie koszenia automatycznego o określonym czasie (wstrzymanie zaplanowanego koszenia).....	40	KONSERWACJA	49
Koszenie spiralne.....	41	Czyszczenie	49
Preferencje dotyczące parkowania	41	Sprawdzanie noży kosiarki	50
Powrót robota koszącego do stacji ładującej	41	Wymiana noży kosiarki.....	50
Powrót robota koszącego do stacji ładującej i wznowienie pracy o określonym czasie	41	Kontrola okresowe.....	51
Powrót robota koszącego do stacji ładującej i wznowienie pracy zgodnie ze skonfigurowanym harmonogramem	41	Postępowanie po zakończeniu sezonu.....	51
Mowing Preferences (Preferencje dotyczące koszenia).....	42	Utylizacja tego produktu	52
Zmiana i rejestracja obszaru koszenia	42	UKŁAD ZABEZPIECZEŃ.....	52
Planowanie koszenia.....	42	Układ zabezpieczeń i wskazanie błędu	52
Ustawianie wysokości cięcia	43	ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW	53
		Jeśli użytkownik uważa, że wystąpiła usterka	53

WPROWADZENIE

Dane techniczne

Model:		RM350D
Napięcie znamionowe		Prąd stały 18 V
Pojemność akumulatora		5,0 Ah
Wymiary (dług. x szer. x wys.)		700 mm x 560 mm x 270 mm
Masa		13,7 kg
Prędkość silnika bez obciążenia	Silnik noża	2 300 min ⁻¹
Maksymalny obszar koszenia		3 500 m ²
Maksymalny kąt nachylenia dla podjazdu		26° (49%)
Nóż kosiarki		Nóż odchylany 3 noże
Numer części zamiennego noża kosiarki		1913M9-3
Szerokość koszenia		240 mm
Wysokość cięcia		20 mm–60 mm 9-stopniowa regulacja elektryczna w krokach co 5 mm
Stopień ochrony		IPX4
Zgodny zasilacz sieciowy		AAD01
Zgodne stacje ładujące		RST001
Przewód ograniczający	Pasma częstotliwości podczas pracy	3,3 kHz - 50 kHz
Przewód prowadzący	Maksymalna moc pola magnetycznego (pomiar zgodnie z normą EN303 447)	38 dBµA/m

- W związku ze stale prowadzonym przez naszą firmę programem badawczo-rozwojowym niniejsze dane mogą ulec zmianom bez wcześniejszego powiadomienia.
- Specyfikacje ogólne oraz zasilacz sieciowy mogą różnić się zależnie od kraju.
- Ciężar podany zgodnie z procedurą EPTA 01/2014

Symbole

Poniżej pokazano symbole, jakie mogą być zastosowane na urządzeniu. Przed rozpoczęciem użytkowania należy zapoznać się z ich znaczeniem.



OSTRZEŻENIE — przed rozpoczęciem korzystania z maszyny należy zapoznać się z instrukcjami dla użytkownika.



OSTRZEŻENIE — podczas pracy maszyny należy zachować bezpieczną odległość. Maszyna może powodować wyrzut przedmiotów, w wyniku czego może dojść do obrażeń ciała.



OSTRZEŻENIE — przed rozpoczęciem wykonywania czynności konserwacyjnych lub podniesieniem maszyny należy skonfigurować zabezpieczenie przed kradzieżą, a następnie wyłączyć zasilanie maszyny. W przeciwnym razie nóż kosiarki może skaleczyć dłoń lub stopę. Ta maszyna jest wyposażona w mechanizm dezaktywujący w postaci blokady uruchomienia z kodem PIN. Blokadę uruchomienia można skonfigurować w ustawieniach zabezpieczenia przed kradzieżą. Jeśli blokada uruchomienia jest włączona, w celu uruchomienia maszyny konieczne będzie wprowadzenie kodu PIN.



OSTRZEŻENIE — nie wolno jeździć na maszynie. W przeciwnym razie nóż kosiarki może skaleczyć dłoń lub stopę.



Dotyczy tylko państw UE
Z uwagi na obecność w sprzęcie niebezpiecznych składników, zużyty sprzęt elektryczny, elektroniczny, akumulatory oraz baterie mogą powodować negatywny wpływ na środowisko i zdrowie ludzi. Nie wyrzucaj urządzeń elektrycznych, elektronicznych lub akumulatorów wraz z odpadami z gospodarstwa domowego! Zgodnie z Europejską Dyrektywą w sprawie zużytego sprzętu elektrycznego i elektronicznego oraz dotyczącą akumulatorów i baterii oraz zużytych akumulatorów i baterii, a także dostosowaniem ich do prawa krajowego, zużyte urządzenia elektryczne, elektroniczne, baterie i akumulatory, należy składować osobno i przekazywać do punktu selektywnej zbiórki odpadów komunalnych, działającego zgodnie z przepisami dotyczącymi ochrony środowiska. Informuje o tym symbol przekreślonego kołowego kontenera na odpady umieszczony na sprzęcie.

Przeznaczenie

Ta maszyna jest przeznaczona do automatycznego koszenia i ładowania.

Środki ostrożności

- Ostrzeżenie** — nie wolno dotykać obracających się noży. Niezastosowanie się do tej wytycznej może skutkować obrażeniami ciała.
- Maszyna nie może być użytkowana przez dzieci, osoby, które nie zapoznały się z niniejszą instrukcją, osoby niebędące w pełni władz fizycznych, poznawczych lub umysłowych ani osoby niemające odpowiedniej wiedzy i doświadczenia; lokalnie obowiązujące przepisy mogą ograniczać wiek osoby obsługującej maszynę.**
- Nie wolno dopuszczać, by dzieci znajdowały się w pobliżu maszyny lub bawiły się nią w trakcie jej pracy.**
- Nie wolno dotykać noży kosiarki ani kółek do momentu ich całkowitego zatrzymania.**
- Nie wolno ładować maszyny w sposób inny niż przy użyciu dołączonej stacji ładującej. Nie wolno używać zasilacza sieciowego innego niż podany w niniejszej instrukcji obsługi.**
- Wyrzucając akumulator wewnętrzny po zakończeniu okresu eksploatacji, należy postępować zgodnie z lokalnymi przepisami dotyczącymi utylizacji akumulatorów. Informacje na temat wyjmowania akumulatora znajdują się w rozdziale „Utylizacja tego produktu” w dalszej części dokumentu.**
- Przełącznik zasilania robota koszącego należy wyłączać w następujących przypadkach.**
 - Przed usunięciem ciał obcych zakleszczonych w maszynie.
 - Przed przystąpieniem do kontroli, czyszczenia lub konserwacji maszyny bądź stacji ładującej. Przed przystąpieniem do kontroli, czyszczenia lub konserwacji stacji ładującej należy także odłączyć przewód zasilający

zasilacza sieciowego.

- Przed przystąpieniem do sprawdzania maszyny pod kątem uszkodzeń po natrafieniu na ciało obce.
 - Gdy maszyna zaczyna drgać w nietypowy sposób. W tym przypadku przed ponownym uruchomieniem maszyny należy sprawdzić, czy nie jest uszkodzona.
- Przed użyciem należy sprawdzić maszynę, urządzenia zewnętrzne, przewód zasilający i przedłużacz, aby upewnić się, że nie są uszkodzone ani nie noszą śladów zużycia.**
 - Nie wolno używać maszyny ani urządzeń zewnętrznych z uszkodzonymi osłonami lub pokrywami, bez zabezpieczeń lub z uszkodzonymi bądź zużytymi przewodami.**
 - Nie wolno podłączać uszkodzonego przewodu do źródła zasilania. Jeśli przewód podłączony do źródła zasilania jest uszkodzony, nie należy go dotykać przed odłączeniem go od źródła zasilania. W przeciwnym razie może dojść do porażenia prądem elektrycznym.**
 - Zasilacz sieciowy i przewód wielożyłowy należy zamontować poza obszarem koszenia. W przeciwnym razie może dojść do uszkodzenia przewodu lub porażenia prądem elektrycznym.**
 - W przypadku wypadku lub awarii należy niezwłocznie zaprzestać korzystania z maszyny.**
 - W przypadku wycieku elektrolitu należy niezwłocznie zaprzestać korzystania z maszyny.**
 - Jeśli w trakcie pracy dojdzie do uszkodzenia przewodu, należy wyjąć wtyczkę z gniazda zasilania.**
 - Zaleca się podłączanie wtyczki przewodu wielożyłowego wyłącznie do źródła zasilania zabezpieczonego wyłącznikiem różnicowoprądowym (RCD) o maksymalnym prądzie wyzwalającym 30 mA.**
 - Nie należy używać tej maszyny ani urządzeń zewnętrznych przy złej pogodzie, a w szczególności jeśli istnieje ryzyko wyładowań atmosferycznych.**
 - W przypadku wystąpienia nietypowych drgań należy niezwłocznie zaprzestać korzystania z maszyny.**
 - W przypadku korzystania z maszyny w miejscu publicznym należy umieścić znaki ostrzegawcze wokół obszaru roboczego. Znaki ostrzegawcze powinny mieć następującą treść: „Ostrzeżenie! Kosiarka automatyczna! Trzymać się z dala od maszyny! Dzieci muszą pozostać pod nadzorem!”**
- Rys.1
- Nie można wymienić przewodu zasilającego zasilacza sieciowego. W przypadku uszkodzenia przewodu zasilającego należy wyrzucić zasilacz sieciowy.**
 - Jeśli obszar roboczy znajduje się przy drodze publicznej, należy wyznaczyć granicę między obszarem roboczym a drogą publiczną. W przeciwnym razie maszyna może przedostać się na drogę publiczną i spowodować wypadek.**
 - Przed użyciem należy upewnić się, że w obszarze roboczym nie znajdują się ludzie, zwierzęta domowe ani inne małe zwierzęta. W przeciwnym razie może dojść do ich zakleszczenia w maszynie skutkującego obrażeniami ciała.**
 - Nie należy używać zasilacza sieciowego w miejscu narażonym na deszcz, wysoką wilgotność lub kontakt z wodą. W przeciwnym razie może dojść do porażenia prądem elektrycznym.**
 - Nie wolno dotykać wtyczki zasilacza sieciowego mokrymi rękami. W przeciwnym razie może dojść do porażenia prądem elektrycznym.**
 - Wtyczkę zasilacza sieciowego należy podłączyć do zewnętrznego gniazda zasilania.**
 - Podczas rozkładania i usuwania przewodów należy nosić rękawice. W przeciwnym razie przewody mogą spowodować obrażenia ciała.**
 - Podczas wbijania kołków należy zachować ostrożność, aby nie uderzyć młotkiem w palce ani dłonie.**
 - Przewody należy umieścić tak, by przylegały ściśle do podłoża (nie były luźne). W przeciwnym razie istnieje ryzyko zahaczenia o nie stopą, co może skutkować obrażeniami ciała.**
 - Zachować ostrożność, aby podczas otwierania i zamykania pokrywy zacisków nie przytrzasnąć palców.**
 - Nie wolno dotykać noży kosiarki, gdy się podnoszą lub obniżają. W przeciwnym razie istnieje ryzyko zakleszczenia palców, co może skutkować obrażeniami ciała.**
 - Zachować ostrożność, aby podczas otwierania i zamykania pokrywy wyświetlacza nie przytrzasnąć palców.**
 - Nie wolno zbliżać twarzy do obracających się kółek i noży kosiarki. W przeciwnym razie istnieje ryzyko zakleszczenia odzieży, co może skutkować uduszeniem.**
 - Nie wolno patrzeć w kierunku noży kosiarki w trakcie jej pracy. Wyrzucone przedmioty mogą dostać się do oczu.**
 - Nie wolno dotykać obracających się kółek. W przeciwnym razie istnieje ryzyko zakleszczenia palców, co może skutkować**

- obrażeniami ciała.
34. **Należy zamontować noże kosiarki w prawidłowy sposób, zgodnie z informacjami zawartymi w niniejszej instrukcji obsługi.** W przeciwnym razie noże kosiarki mogą nieoczekiwanie się poluzować, co może skutkować obrażeniami ciała.
 35. **Podczas przenoszenia maszyny nóż kosiarki nie może być skierowany w stronę użytkownika.** W przeciwnym razie może dojść do kontaktu z kółkami i nożami kosiarki, co może skutkować obrażeniami ciała.
 36. **Maszynę należy przzenieść, trzymając ją za uchwyt.** Trzymanie innej części podczas przenoszenia spowoduje brak stabilności maszyny, co stworzy ryzyko jej upuszczenia i wystąpienia obrażeń ciała.

Ważne zasady bezpieczeństwa dotyczące akumulatora

1. **Przed użyciem robota koszącego należy przeczytać wszystkie instrukcje i ostrzeżenia.**
2. **Jeśli czas działania uległ znacznemu skróceniu, należy natychmiast przerwać pracę.** Może bowiem dojść do przegrzania, ewentualnych poparzeń, a nawet eksplozji.
3. **Maszyny nie wolno przechowywać ani używać w miejscach, w których temperatura osiąga bądź przekracza 45°C (113°F).**
4. **Akumulatora nie wolno spalać, nawet jeśli jest całkowicie zużyty. Na skutek nagrzewania akumulator może wybuchnąć.**
5. **Stanowiące wyposażenie akumulatory litowo-jonowe podlegają przepisom dotyczącym produktów niebezpiecznych.** Na potrzeby transportu komercyjnego, np. świadzonego przez firmy trzecie czy spedycyjne, należy przestrzegać specjalnych wymagań w zakresie pakowania i oznaczania etykietami. Przygotowanie produktu do wysyłki wymaga skonsultowania się ze specjalistą ds. materiałów niebezpiecznych. Należy także przestrzegać przepisów krajowych, które mogą być bardziej szczegółowe.
6. **Nie wolno używać maszyny w pobliżu linii wysokiego napięcia.** Może to spowodować nieprawidłowości w działaniu lub awarię maszyny bądź akumulatora.
7. **Produkt należy przechowywać w bezpiecznym, niedostępnym dla dzieci miejscu.**
8. **Nie wolno samodzielnie naprawiać uszkodzonego akumulatora.** Naprawa akumulatora powinna być wykonywana wyłącznie przez producenta lub autoryzowane punkty usługowe.

ZACHOWAĆ NINIEJSZE INSTRUKCJE.

⚠ PRZESTROGA: Używać wyłącznie oryginalnych akumulatorów firmy Makita. Używanie nieoryginalnych akumulatorów firm innych niż Makita lub akumulatorów, które zostały zmodyfikowane, może spowodować wybuch akumulatora i pożar, obrażenia ciała oraz zniszczenie mienia. Stanowi to również naruszenie warunków gwarancji firmy Makita dotyczących narzędzia i ładowarki.

Wskazówki dotyczące zachowania maksymalnej trwałości akumulatora

1. **Nie wolno ładować powtórnie w pełni naładowanego akumulatora. Przeładowanie akumulatora powoduje skrócenie jego okresu eksploatacji.**
2. **Akumulator należy ładować w temperaturze otoczenia w zakresie 10°C–40°C (50°F–104°F).** Jeżeli akumulator jest gorący, przed przystąpieniem do ładowania należy poczekać, aż ostygnie.
3. **Akumulator należy naładować przed okresem długiego nieużytkowania (dłuższego niż sześć miesięcy).**

Hałas

Typowy równoważny poziom dźwięku A określony w oparciu o normę EN50636-2-107:

Poziom ciśnienia akustycznego (L_{pA}): 70 dB(A) lub mniej

Poziom mocy akustycznej (L_{WA}): 59 dB (A)

Niepewność (K): 3,1 dB(A)

Poziom hałas podczas pracy może przekraczać 80 dB (A).

WSKAZÓWKA: Deklarowana wartość emisji hałasu została zmierzona zgodnie ze standardową metodą testową i można ją wykorzystać do porównywania maszyn.

WSKAZÓWKA: Deklarowaną wartość emisji hałasu można także wykorzystać we wstępnej ocenie narażenia.

⚠ OSTRZEŻENIE: Rzeczywista wartość emisji hałasu podczas pracy maszyny może różnić się od deklarowanej wartości zależnie od warunków eksploatacji, a szczególnie od typu przetwarzanego materiału.

⚠ OSTRZEŻENIE: Należy podjąć odpowiednie środki mające na celu ochronę pracowników zgodnie z szacowanym czasem pracy w rzeczywistych warunkach eksploatacji (należy uwzględnić cały cykl pracy, w tym czas bezczynności oraz okres, w którym maszyna pozostaje wyłączona).

Deklaracje zgodności

Dotyczy tylko krajów europejskich

Deklaracje zgodności są dołączone jako załącznik A do niniejszej instrukcji obsługi.

Nazwy części

► Rys.2

- | | |
|---|---|
| <ol style="list-style-type: none"> 1. Robot koszący 2. Przycisk „STOP” 3. Pokrywa wyświetlacza 4. Tylne kółko 5. Lampka LED 6. Gniazdo ładowania 7. Panel sterowania 8. Górna pokrywa 9. Podwozie 10. Trzonek wsuwany 11. Gumowy element ustalający 12. Przednie kółko 13. Przełącznik zasilania 14. Uchwyt 15. Zatyczka gniazda USB
(Nie otwierać. Służy do wykonywania czynności serwisowych). 16. Osłona noży 17. Podstawa noża 18. Nóż kosiarki 19. Płyta ślizgowa | <ol style="list-style-type: none"> 20. Stacja ładująca 21. Podstawa stacji 22. Złącze ładowania 23. Pokrywa zacisków 24. Obudowa stacji 25. Wskaźnik stacji 26. Pokrywa przewodów 27. Przewód ograniczający 28. Przewód prowadzący 29. Przewód 30. Kołek 31. Złącze 32. Łącznik 33. Zasilacz sieciowy
(Kształt wtyczki różni się zależnie od regionu). 34. Przewód wielożyłowy 35. Kołek gwintowany
(Do mocowania stacji ładującej) 36. Klucz imbusowy 6 |
|---|---|

Informacje na temat elementów sprzedawanych osobno

PRZESTROGA: Zaleca się stosowanie wymienionych akcesoriów lub przystawek z urządzeniami firmy Makita wymienionymi w niniejszej instrukcji. Stosowanie innych akcesoriów lub przystawek może być przyczyną obrażeń ciała. Akcesoriów lub przystawek należy używać tylko zgodnie z ich przeznaczeniem.

Aby uzyskać szczegółowe informacje na temat elementów sprzedawanych osobno, należy zapoznać się z katalogiem lub skontaktować się z dystrybutorem bądź biurem sprzedaży.

- Zestaw noży
 - Zestaw noży kosiarki i śrub mocujących

- Przewód
- Zestaw naprawczy przewodu
 - Zestaw przewodu, łączników i kołków
- Kołek
- Łącznik

WSKAZÓWKA: Niektóre wymienione na liście elementy sprzedawane osobno mogą zostać dostarczone wraz z maszyną w momencie zakupu jako wyposażenie standardowe. Wyposażenie standardowe może różnić się zależnie od kraju, w którym dokonano zakupu.

PRZYGOTOWANIE

Aby korzystać z niniejszego produktu, należy wykonać następujące czynności przygotowawcze.

1. Przygotowanie obszaru roboczego

Określić obszar, który będzie koszony przez robot koszący. Ogrodzić obszar roboczy za pomocą przewodu ograniczającego i podłączyć stację ładującą do źródła zasilania. W razie potrzeby zamontować przewód prowadzący.

Szczegółowy opis procedury znajduje się w dołączonym przewodniku konfiguracji.

2. Ustawienia początkowe robota koszącego

Przed pierwszym użyciem robota koszącego ustawić język, datę i godzinę oraz kod PIN, a także skonfigurować obszar koszenia.

Szczegółowy opis procedury znajduje się w dołączonym przewodniku konfiguracji.



3. Ładowanie robota koszącego

W momencie wysyłki robota koszącego z fabryki jego akumulator nie jest wystarczająco naładowany. Przed rozpoczęciem pracy należy naładować akumulator.

Opis procedury ładowania znajduje się w sekcji „Ładowanie robota koszącego” (strona 36) w niniejszej instrukcji.

Włączanie/wyłączanie zasilania

Przełącznik zasilania znajduje się na spodzie robota koszącego.

Nacisnąć przełącznik zasilania po stronie oznaczonej symbolem , aby włączyć zasilanie, lub po stronie oznaczonej symbolem , aby wyłączyć zasilanie.

► **Rys.3:** 1. Przełącznik zasilania

PRZESTROGA: Gdy robot koszący nie pracuje (w tym w trakcie jego przechowywania), należy upewnić się, że jego przełącznik zasilania jest wyłączony.

Pozostawienie robota koszącego, który nie pracuje, na dłuższy czas z włączonym przełącznikiem zasilania może skutkować nadmiernym rozładowaniem akumulatora, co spowoduje, że jego dalsze używanie nie będzie możliwe.

Ładowanie robota koszącego

Sprawdzanie stanu naładowania akumulatora

1. Nacisnąć przycisk „STOP”.

Pokrywa wyświetlacza zostanie otwarta.

► **Rys.4:** 1. Przycisk „STOP” 2. Pokrywa wyświetlacza 3. Panel sterowania





2. Włączyć przełącznik zasilania robota koszącego.

3. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

Pojawi się menu [Main menu (Menu główne)] (Menu główne). W prawym górnym rogu ekranu można sprawdzić stan naładowania akumulatora.

Main menu (Menu główne)

► **Rys.5:** 1. Wskazanie stanu naładowania akumulatora

Wskazanie na ekranie LCD	Stan naładowania akumulatora
	80–100%
	60–80%
	20–60%
	0–20%

Ładowanie

1. Włączyć przełącznik zasilania robota koszącego.

WSKAZÓWKA: Robot koszący ładuje się tylko wtedy, gdy jego przełącznik zasilania jest włączony.

WSKAZÓWKA: Jeśli akumulator jest całkowicie rozładowany, ładowanie rozpocznie się z opóźnieniem.

WSKAZÓWKA: Jeśli akumulator jest gorący lub zimny, ładowanie nie rozpocznie się.

2. Zadokować robot koszący w stacji ładującej.

► **Rys.6:** 1. Stacja ładująca 2. Lampka LED

Po rozpoczęciu ładowania lampka LED zacznie migać na zielono. Po zakończeniu ładowania lampka LED wyłączy się.

Informacje, z którymi należy zapoznać się przed rozpoczęciem pracy

Środowisko robocze

Należy upewnić się, że obszar, który ma być koszony przez robot koszący, spełnia następujące wymagania.

- Wysokość trawy to maksymalnie 65 mm.
Jeśli trawa jest zbyt długa, należy ją wcześniej przyciąć.
- Nie ma żadnych przeszkód, takich jak kamienie, patyki czy narzędzia.
Przeszkody mogą zostać wyrzucone lub przechwycone przez robot koszący, co może skutkować wypadkiem.
- Nie ma kałuż.
Robot koszący może kosić trawniki podczas deszczu, ale wilgotna trawa często przylepia się do robota, zwiększając ryzyko ześlizgnięcia na stromych zboczach.
- Nie ma nagromadzonego śniegu.
Robot koszący może się poślizgnąć i nie działać prawidłowo.

Stacja ładująca

Stacja ładująca ładuje robota koszącego i przekazuje sygnały do przewodu ograniczającego oraz przewodu prowadzącego. Należy upewnić się, że miejsce montażu stacji ładującej spełnia następujące wymagania.

- Znajduje się w pobliżu źródła zasilania.
- Znajduje się na równym podłożu. Nachylenie miejsca montażu nie przekracza $\pm 5^\circ$.
- Miejsce powinno być chronione przed światłem słonecznym.
- W przypadku montażu stacji ładującej bezpośrednio na trawniku musi być on krótki.
- Dostępny jest obszar o długości co najmniej 3 m z przodu przewodu ograniczającego.

UWAGA: Nie wolno wyginać podstawy stacji.

Przewód ograniczający

Przewód ograniczający umożliwia wyznaczenie obszaru, który będzie koszony przez robota koszący.

Przewód ograniczający należy poprowadzić wzdłuż granicy obszaru, który ma zostać skoszony przez robota koszący. Informacje na temat montażu znajdują się w rozdziale „Montaż przewodu ograniczającego” przewodnika konfiguracji.

Przewód prowadzący

Ten przewód umożliwia powrót robota koszącego do stacji ładującej. Przewód ten prowadzi także kosiarkę do trawy do obszarów, w których pracuje ona rzadziej ze względów topograficznych itp. Informacje na temat montażu znajdują się w rozdziale „Rozmieszczanie przewodu prowadzącego” przewodnika konfiguracji.

Sposób świecenia lampki

Sposób świecenia lampek robota koszącego i stacji ładującej wskazuje różne stany.

► **Rys.7:** 1. Lampka LED 2. Wskaźnik stacji

Robot koszący

Lampka LED	Stan
Kolor zielony/miganie	Ładowanie (wylacza się po zakończeniu ładowania)
Kolor biały/miganie	W trakcie pracy (miga przez czas określony w ustawieniu [LED] (Lampka LED))
Kolor czerwony/miganie	Wystąpił błąd
Kolor żółty/miganie	Tryb gotowości (z wyjątkiem takich przypadków, jak bycie w trybie gotowości poza zaplanowanym czasem pracy podczas pracy automatycznej)
Wyl.	Wyłączenie zasilania / rozładowany akumulator lub sytuacja inna niż powyższe

Stacja ładująca




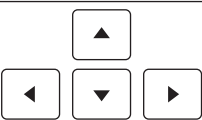



Wskaźnik stacji	Stan
Kolor czerwony/świeci się	Wystąpił błąd
Kolor czerwony/miganie	Przewód ograniczający został podłączony nieprawidłowo
Kolor zielony/świeci się	Pomyślnie podłączono przewód ograniczający się

JAK UŻYWAĆ


Działania na panelu sterowania

Po naciśnięciu przycisku „STOP” pokrywa wyświetlacza zostaje otwarta i można korzystać z panelu sterowania.

► **Rys.8:** 1. Ekran LCD 2. Przyciski menu 3. Klawisze obsługowe 4. Klawisze numeryczne 5. Przycisk „STOP”

Przycisk/klawisz	Funkcja
Przyciski menu	 Powrót robota koszącego do stacji ładującej. Po naciśnięciu tego przycisku należy wybrać żądany sposób powrotu.
	 Wyświetlenie menu [Main menu (Menu główne)] (Menu główne).
	 Rozpoczęcie koszenia. Po naciśnięciu tego przycisku należy wybrać żądany sposób koszenia.
Klawisze obsługowe	 Umożliwiają wybór pozycji na ekranie. Wybrana pozycja jest podświetlona (wyświetlana na czarnym tle).
	 Powrót do poprzedniego ekranu/działania.
	 Zatwierdzenie wybranej pozycji.
	 Wprowadzanie cyfr. Można z nich korzystać tylko wtedy, gdy możliwe jest wprowadzenie cyfr.

Wybór pozycji i wykonywanie działań na ekranie LCD

Działania dostępne na ekranie LCD są wykonywane najczęściej z poziomu menu głównego. Naciśnięcie przycisku , aby wyświetlić menu główne.




Main menu (Menu główne)

► **Rys.9:** 1. Data 2. Godzina 3. Stan naładowania akumulatora 4. Wysokość cięcia 5. Wybrane w danym momencie menu ustawień 6. Ikony menu ustawień

Do wykonywania działań na ekranie LCD wykorzystuje się klawisze obsługowe i numeryczne. Dostępne przyciski/klawisze różnią się




zależnie od pozycji wyświetlanych na ekranie.

Gdy pozycje dostępne do wyboru znajdują się obok siebie

Gdy pozycje znajdują się obok siebie, należy je wybierać za pomocą klawiszy   i aktywować za pomocą klawisza .






► **Rys.10:** 1. Wybrana pozycja

Gdy pozycje dostępne do wyboru są ustawione pionowo

Gdy pozycje są ustawione pionowo, należy je wybierać za pomocą klawiszy   i aktywować za pomocą klawisza .




► **Rys.11:** 1. Wybrana pozycja

Gdy dostępne są dalsze opcje

Trójkątna strzałka obok wybranej pozycji oznacza, że dostępne są dalsze opcje. Należy wybrać pozycję za pomocą klawiszy kierunkowych (   ) wskazywanych przez trójkątne strzałki, a następnie zatwierdzić wybór klawiszem .

► **Rys.12**

Wprowadzanie cyfr

Na ekranie wprowadzania kodu PIN oraz wartości ustawień należy wprowadzić odpowiednie cyfry za pomocą klawiszy   i zatwierdzić wartość klawiszem .

► **Rys.13**

WSKAZÓWKA: Podczas wprowadzania wartości składającej się z co najmniej dwóch cyfr należy zacząć od pierwszej cyfry. W przypadku popełnienia błędu należy wprowadzić dowolne cyfry we wszystkich pozostałych polach, a po powrocie do pola początkowego wprowadzić prawidłową wartość.

Rozpoczynanie koszenia

OSTRZEŻENIE: W trakcie pracy robota koszącego należy przestrzegać poniższych wytycznych.

- Nie wolno umieszczać dłoni ani stóp pod podwoziem ani pod nie zaglądać.
- Nie wolno zbliżać twarzy ani dłoni do obracających się kółek.
- Należy uniemożliwić dzieciom i zwierzętom przedostanie się do obszaru roboczego.

UWAGA: Robot koszący służy wyłącznie do koszenia trawników. Wcześniej należy usunąć ewentualne chwasty z obszaru roboczego.

UWAGA: Wcześniej należy usunąć z obszaru roboczego takie przedmioty, jak niewielkie kamienie i patyki, które mogą zakłócać działanie robota koszącego.

UWAGA: Jeśli wskaźnik stacji jest wyłączony lub świeci bądź miga na czerwono, nie można rozpocząć koszenia.

W stacji ładującej mógł wystąpić błąd lub mogło dojść do uszkodzenia przewodu ograniczającego. Jeśli wskaźnik stacji miga na czerwono, należy sprawdzić poniższe punkty.

- Czy zasilacz sieciowy jest podłączony do gniazda zasilania?
- Czy przewód wielożyłowy jest prawidłowo podłączony do zasilacza sieciowego i stacji ładującej?
- Czy stacja ładująca i przewód ograniczający są prawidłowo podłączone?
- Czy obwód przewodu ograniczającego jest otwarty?
- Czy złącza i łączniki przewodu ograniczającego są prawidłowo podłączone?

Mógł wystąpić tymczasowy błąd spowodowany wylądowaniami atmosferycznymi bądź innymi czynnikami lub mogło dojść do aktywowania zabezpieczenia stacji ładującej przed nieprawidłową temperaturą. Jeśli wskaźnik stacji świeci na czerwono, należy wykonać następujące czynności.

- Odłączyć przewód wielożyłowy od stacji ładującej, zaczekać, aż wskaźnik stacji zgaśnie, a następnie ponownie podłączyć przewód wielożyłowy.
- Jeśli nie rozwiąże to problemu, odczekać jakiś czas przed ponownym podłączeniem przewodu wielożyłowego.

► Rys.14: 1. Wskaźnik stacji

Poniżej przedstawiono domyślne ustawienie fabryczne. W celu zmiany ustawień domyślnych należy zapoznać się z instrukcjami dotyczącymi głównych pozycji ustawień wymienionych w sekcji „MENU USTAWIEN” (strona 39).

Główna pozycja ustawień	Wartość początkowa
Mowing area (Obszar koszenia)	Obszar skonfigurowany w ustawieniu początkowym
Cutting height (Wysokość cięcia)	Stała (60 mm)
Boundary overreach (Zasięg poza granicą)	32 cm
Spiral cutting (Przycinanie spiralne)	Wł.

Niezwłoczne rozpoczęcie koszenia

Aby niezwłocznie rozpocząć koszenie, należy włączyć koszenie z poziomu panelu sterowania.

1. Nacisnąć przycisk „STOP”.

Pokrywa wyświetlacza zostanie otwarta.

- Rys.15: 1. Przycisk „STOP” 2. Pokrywa wyświetlacza 3. Panel sterowania

2. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

3. Wybrać żadaną opcję.

Opcja	Szczegóły
Auto mowing (Automatycznie koszenie)	Automatyczne koszenie i ładowanie. Gdy stan naładowania akumulatora będzie niski, robot koszący automatycznie powróci do stacji ładującej w celu naładowania. Po zakończeniu ładowania koszenie zostanie wznowione. Działania są wykonywane w zaplanowanym okresie koszenia skonfigurowanym przez użytkownika.
Mowing without charging (Koszenie bez ładowania)	Koszenie bez ładowania. Gdy akumulator rozładuje się w trakcie pracy, maszyna zostanie zatrzymana. Istnieje możliwość ustawienia czasu koszenia bez ładowania. (Until battery empty (Do rozładowania baterii) (Do rozładowania akumulatora) / For 30 min (Przez 30 minut) (Przez 30 min) / For 90 min (Przez 90 minut) (Przez 90 min)) <ul style="list-style-type: none"> • W przypadku tej opcji zaplanowane koszenie zostanie dezaktywowane. • Tę opcję należy wybierać w obszarze podrzędnym.

Opcja	Szczegóły
Deactivate schedules (Dezaktywuj harmonogramy)	Dezaktywacja zaplanowanego koszenia i niezwłoczne rozpoczęcie koszenia. Istnieje możliwość ustawienia okresu dezaktywacji harmonogramów. (For 24 hours (Na 24 h) (Na 24 godziny) / For 3 days (Na 3 dni) (Na 3 dni))
Mowing - With spiral cutting (Koszenie - z cięciem spiralnym)	Rozpoczęcie koszenia spiralnego z dowolnego miejsca. Należy wybrać opcję [Auto mowing (Automatycznie koszenie)] (Koszenie automatyczne) w obszarze głównym i opcję [Mowing without charging (Koszenie bez ładowania)] (Koszenie bez ładowania) w obszarze podrzędnym.

WSKAZÓWKA: Obszar główny to obszar roboczy, w którym znajduje się stacja ładująca i do którego robot koszący może powrócić automatycznie. Obszar podrzędny to natomiast obszar roboczy, z którego nie prowadzi ścieżka na tyle szeroka, by robot koszący mógł powrócić do stacji ładującej — dlatego wówczas należy przebieść go ręcznie. Szczegółowe informacje zawiera sekcja „Menu Start Mowing (Rozpoczęcie koszenia)” (strona 40) w niniejszej instrukcji.

4. Zamknąć pokrywę wyświetlacza.

Koszenie rozpocznie się. W trakcie pracy lampka LED miga na biało.

WSKAZÓWKA: Lampka LED będzie migać przez czas skonfigurowany wcześniej w ustawieniu [LED] (Lampka LED).

UWAGA: Zamykając pokrywę wyświetlacza należy ją dokładnie docisnąć do usłyszenia kliknięcia.

Definiowanie daty i godziny rozpoczęcia koszenia

Za pomocą poniższej pozycji ustawień można zdefiniować datę i godzinę rozpoczęcia koszenia oraz przełączenia robota koszącego do trybu gotowości.

[Menu początkowe] > [Main menu (Menu główne)] (Menu główne) > [Mowing preferences (Preferencje koszenia)] (Preferencje dotyczące koszenia) > [Schedule (Harmonogram)] (Harmonogram)

Szczegółowe informacje na temat konfigurowania znajdują się w sekcji „Menu Start Mowing (Rozpoczęcie koszenia)” (strona 40).

Zatrzymywanie koszenia


Dostępne są następujące dwie metody zatrzymywania koszenia.

Zatrzymanie koszenia i pozostanie na miejscu

Po naciśnięciu przycisku „STOP” w trakcie pracy pokrywa wyświetlacza zostaje otwarta, a koszenie jest zatrzymywane.

- Rys.16: 1. Przycisk „STOP” 2. Pokrywa wyświetlacza

Zatrzymanie koszenia i powrót do stacji ładującej (zakończenie)

1. Nacisnąć przycisk „STOP” w trakcie pracy, a następnie nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

- Rys.17: 1. Przycisk „STOP” 2. Pokrywa wyświetlacza 3. Panel sterowania

2. Wybrać żadaną opcję.

Opcja	Szczegóły
Stay at charging station (Pozostań w stacji ładowania)	Robot koszący powróci do stacji ładującej i tam pozostanie.
Schedule restart time (Zaplanuj czas restartu)	Robot koszący powróci do stacji ładującej, a następnie koszenie zostanie wznowione po określonym czasie.
Restart on schedule (Resta. zgod. z harm.)	Robot koszący powróci do stacji ładującej, a następnie koszenie zostanie rozpoczęte zgodnie z zaplanowaną datą i godziną.

3. Zamknąć pokrywę wyświetlacza.




UWAGA: Zamykając pokrywę wyświetlacza należy ją dokładnie docisnąć do usłyszenia kliknięcia.

MENU USTAWIENÍ

Aby skonfigurować robota koszący zgodnie z zastosowaniem i przeznaczeniem, należy użyć trzech przycisków menu oraz klawiszy na panelu sterowania. W niniejszym rozdziale opisano ustawienia dostępne w sześciu menu oraz ich licznych menu podrzędnych.

Ekran menu początkowego pojawiający się po włączeniu zasilania (z wyjątkiem pierwszego uruchomienia)

► Rys.18

Przycisk	Nazwa menu	Co można skonfigurować za pomocą menu podrzędnych	Strona referencyjna	
	Start mowing (Rozpocznij koszenie)	Automatyczne koszenie i ładowanie.	40	
		Koszenie bez automatycznego ładowania.	40	
		Rozpoczęcie koszenia automatycznego o określonym czasie (Zaplanowane koszenie wstrzymane).	40	
		Koszenie spiralne.	41	
	Park (Zaparkuj)	Powrót robota koszącego do stacji ładującej.	41	
		Powrót robota koszącego do stacji ładującej i wznowienie pracy o określonym czasie.	41	
		Powrót robota koszącego do stacji ładującej i wznowienie pracy zgodnie ze skonfigurowanym harmonogramem.	41	
	Main menu (Menu główne)	Mowing preferences (Preferencje koszenia)	Zmiana i rejestracja obszaru koszenia.	42
			Planowanie koszenia.	42
			Ustawianie wysokości cięcia.	43
		Navigation preferences (Preferencje nawigowania)	Ustawienie okresu aktywnego wyszukiwania sygnału prowadzącego.	43
			Przycinanie trawy w pobliżu granicy.	44
			Ustawienie odległości przemieszczania się do punktu początkowego koszenia.	44
			Wybór sposobu opuszczania stacji ładującej.	44
			Regulacja kąta opuszczania stacji ładującej.	45
			Regulacja szerokości podczas przemieszczania z przesunięciem.	46
			Koszenie nieskoszonej trawy.	46
		Security (Bezpieczeństwo)	Ustawienie czasu emitowania dźwięku alarmu.	47
			Zmiana kodu PIN.	47
			Zapobieganie zakłóceniom sygnału pochodzącego z przewodu.	47
		Others (Inne)	Zapobieganie kradzieży robota koszącego.	47
			Zapisywanie/wczytywanie preferencji użytkownika.	48
			Zmiana ustawień daty i godziny.	48
			Zmiana języka wyświetlacza.	48
			Resetowanie preferencji użytkownika.	48
			Przeglądanie informacji o produkcie.	48
Zarządzanie czasem włączenia/wyłączenia lampki LED.	49			
Sprawdzanie szczegółów błędów występujących podczas pracy.	49			

Menu Start Mowing (Rozpoczęcie koszenia)

⚠ PRZESTROGA: Po pierwszym uruchomieniu robota koszącego, gdy przewody w obszarze koszenia są przygotowane, należy zadbać o to, by robot koszący został jeden raz automatycznie zwolniony ze stacji ładującej.

W momencie automatycznego zwolnienia robota koszącego ze stacji ładującej zapisuje on w pamięci pole magnetyczne i przeprowadza autonomiczne kontrole, dzięki którym później będzie mógł prawidłowo dokować się w stacji ładującej. Jeśli to zadanie nie zostanie wykonane, robot koszący może nie dokować się prawidłowo po powrocie lub może wystąpić inna nieprawidłowość w działaniu.

W celu umożliwienia automatycznego zwolnienia robota koszącego ze stacji ładującej należy skorzystać z jednego z dwóch poniższych sposobów.

- Zadokować w pełni naładowany robot koszący w stacji ładującej w zakresie wstępnie zaplanowanego czasu pracy (lub w dowolnym momencie w przypadku funkcji menu podrzędnego [Deactivate schedules (Dezaktywuj harmonogramy)] (Dezaktywuj harmonogramy)), a następnie wydać polecenie rozpoczęcia koszenia za pomocą menu [Start mowing (Rozpocznij koszenie)] (Rozpoczęcie koszenia). Szczegółowe informacje zawiera sekcja „Menu Start Mowing (Rozpoczęcie koszenia)” (strona 40).
- Zarejestrować na próbę sposób zwolnienia w menu podrzędnym [Mower departing points (Punkty odjazdu kosiarki)] (Punkty zwolnienia kosiarki) menu [Navigation preferences (Preferencje nawigowania)] (Preferencje dotyczące przemieszczania) i przeprowadzić przemieszczanie testowe. Szczegółowe informacje zawiera sekcja „Wybór sposobu opuszczania stacji ładującej” (strona 44).

Automatyczne koszenie i ładowanie

[Menu początkowe] > [Start mowing (Rozpocznij koszenie)] (Rozpoczęcie koszenia) > [Auto mowing (Automatycznie koszenie)] (Koszenie automatyczne)

Trawnik w obszarze głównym otoczonym przewodem ograniczającym zostanie skoszony automatycznie. Po wybraniu tego menu robot koszący jest sterowany automatycznie zgodnie z ustawieniami skonfigurowanymi w poszczególnych menu. Nawet jeśli stan naładowania akumulatora będzie niski, robot koszący może automatycznie naładować się ponownie i kontynuować koszenie trawnika w określonym obszarze.

Informacje o obszarze głównym

Jest to obszar roboczy koszenia, w którego granicach znajduje się stacja ładująca. Robot koszący przemieszcza się po nim w sposób dowolny, kosząc trawnik, i wielokrotnie powraca do stacji ładującej oraz ją opuszcza.

► **Rys.19:** 1. Obszar główny 2. Stacja ładująca 3. Przewód ograniczający

1. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

Pojawi się menu podrzędne.

► **Rys.20**

2. Wybrać opcję [Auto mowing (Automatycznie koszenie)] (Koszenie automatyczne).

Po naciśnięciu klawisza pojawi się komunikat [Close the display cover to start mowing. (Zamknij pokrywę wyświetlacza, aby rozpocząć koszenie.)] (Zamknij pokrywę wyświetlacza, aby rozpocząć koszenie).

3. Zamknąć pokrywę wyświetlacza.

Robot koszący rozpocznie koszenie.

Koszenie bez automatycznego ładowania

[Menu początkowe] > [Start mowing (Rozpocznij koszenie)] (Rozpoczęcie koszenia) > [Mowing without charging (Koszenie bez ładowania)] (Koszenie bez ładowania)

Praca automatyczna jest kontynuowana przez określony wcześniej czas lub do momentu rozładowania akumulatora.

Z tego ustawienia należy korzystać podczas koszenia obszaru podrzędnego bez ścieżek łączących go z obszarem głównym. To ustawienie należy wybrać również podczas koszenia obszaru głównego przez określony czas, gdy powrót do stacji ładującej ani ładowanie

nie są wymagane.

Informacje o obszarze podrzędnym

Jest to odrębny obszar roboczy koszenia otoczony przewodem ograniczającym. Nie prowadzi z niego jednak na tyle szeroka ścieżka, by robot koszący mógł dostać się do obszaru głównego. Koszenie odbywa się automatycznie na podstawie wykrytych sygnałów pochodzących z przewodu, ale automatyczny powrót do stacji ładującej nie jest możliwy.

► **Rys.21:** 1. Obszar główny 2. Stacja ładująca 3. Przewód ograniczający 4. Ścieżka 5. Obszar podrzędny

UWAGA: Aby użyć robota koszącego w obszarze podrzędnym, należy wcześniej ręcznie przenieść go z obszaru głównego do obszaru podrzędnego.

UWAGA: Aby naładować robota koszącego działającego w obszarze podrzędnym, należy go zatrzymać i wyłączyć zasilanie, a następnie przenieść go do obszaru głównego. Po przeniesieniu robota koszącego należy z powrotem włączyć zasilanie i ręcznie podłączyć go do zamontowanej stacji ładującej.

1. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

Pojawi się menu podrzędne.

2. Wybrać opcję [Mowing without charging (Koszenie bez ładowania)] (Koszenie bez ładowania).

Pojawi się menu opcji.

3. Wybrać żadaną opcję.

Opcja	Szczegóły
Until battery empty (Do rozładowania baterii)	Koszenie automatyczne do momentu rozładowania akumulatora.
For 30 min (Przez 30 minut)	Koszenie automatyczne przez 30 minut.
For 90 min (Przez 90 minut)	Koszenie automatyczne przez 90 minut.

Po naciśnięciu klawisza pojawi się komunikat [Close the display cover to start mowing. (Zamknij pokrywę wyświetlacza, aby rozpocząć koszenie.)] (Zamknij pokrywę wyświetlacza, aby rozpocząć koszenie).

4. Zamknąć pokrywę wyświetlacza.

Robot koszący rozpocznie koszenie.

WSKAZÓWKA: W przypadku wybrania opcji [Until battery empty (Do rozładowania baterii)] (Do rozładowania akumulatora) robot koszący zostanie zatrzymany po rozładowaniu akumulatora. Aby naładować robot koszący, należy ręcznie podłączyć go do stacji ładującej w obszarze głównym.

Rozpoczęcie koszenia automatycznego o określonym czasie (wstrzymanie zaplanowanego koszenia)

[Menu początkowe] > [Start mowing (Rozpocznij koszenie)] (Rozpoczęcie koszenia) > [Deactivate schedules (Dezaktywuj harmonogramy)] (Dezaktywuj harmonogramy)

Istnieje możliwość wstrzymania wstępnie zaplanowanego koszenia na określony czas i automatycznego rozpoczęcia pracy robota koszącego o wybranej porze. Standardowo robot koszący rozpoczyna i kończy koszenie zgodnie ze wstępnie skonfigurowanym harmonogramem, ale wybranie tego menu umożliwi automatyczne rozpoczęcie koszenia poza zaplanowanym okresem.

WSKAZÓWKA: Po upływie skonfigurowanego okresu wstępnie ustawiony harmonogram zostanie ponownie aktywowany, a robot koszący wznowi działanie zgodnie z harmonogramem.

1. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

Pojawi się menu podrzędne.

2. Wybrać opcję [Deactivate schedules (Dezaktywuj harmonogramy)] (Dezaktywuj harmonogramy).

Pojawi się menu opcji.

3. Wybrać żądaną opcję.

Opcja	Szczegóły
For 24 hours (Na 24 h)	Wstrzymanie zaplanowanego w robocie koszącym koszenia na 24 godziny.
For 3 days (Na 3 dni)	Wstrzymanie zaplanowanego w robocie koszącym koszenia na 3 dni.

Po naciśnięciu klawisza pojawi się komunikat [Close the display cover to start mowing. (Zamknij pokrywę wyświetlacza, aby rozpocząć koszenie.)] (Zamknij pokrywę wyświetlacza, aby rozpocząć koszenie).

4. Zamknąć pokrywę wyświetlacza.

Robot koszący rozpocznie koszenie.

WSKAZÓWKA: W trakcie skonfigurowanego okresu koszenia robot koszący można zatrzymać ręcznie, naciskając przycisk „STOP” na robocie lub za pomocą menu [Park (Zaparkuj)] (Parkowanie) itp.

Koszenie spiralne

[Menu początkowe] > [Start mowing (Rozpocznij koszenie)] (Rozpoczęcie koszenia) > [Mowing - With spiral cutting (Koszenie - z cięciem spiralnym)] (Koszenie — z przycinaniem spiralnym)

Cięcie spiralne rozpoczyna się w istotnym punkcie obszaru, np. w miejscu, w którym trawa jest gęsta lub jej wysokość jest nierówna z powodu nieskoszenia trawnika itp. Po zakończeniu koszenia spiralnego w celu dokładnego skoszenia trawy w określonym miejscu robot koszący powraca do przemieszczania się w standardowy sposób i kosi cały obszar.

Ścieżka standardowa i ścieżka spiralna

Standardowo robot koszący automatycznie oblicza ścieżkę i przemieszcza się w sposób dowolny w liniach prostych na obszarze, aby końcowa wysokość trawy była równa. Aby efekt był zadowalający, można jednak nadać priorytet określonemu obszarowi docelowemu, rozpoczynając koszenie spiralne w określonym punkcie, np. w miejscu, w którym trawa jest gęsta, rośnie szybciej lub nie została wcześniej skoszona.

► **Rys.22:** 1. Ścieżka standardowa 2. Ścieżka spiralna

1. Wyłączyć przełącznik zasilania i umieścić robot koszący w miejscu, w którym ma rozpocząć się przycinanie spiralne. Następnie włączyć przełącznik zasilania.

2. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

Pojawi się menu podrzędne.

3. Wybrać opcję [Mowing - With spiral cutting (Koszenie - z cięciem spiralnym)] (Koszenie — z przycinaniem spiralnym).

Pojawi się menu opcji.

4. Wybrać żądaną opcję.

Opcja	Szczegóły
Auto mowing (Automatycznie koszenie)	Przycinanie spiralne w obszarze głównym, po zakończeniu którego następuje przejście do trybu automatycznego koszenia i ładowania.
Mowing without charging (Koszenie bez ładowania)	Przycinanie spiralne, po zakończeniu którego koszenie odbywa się automatycznie przez określony czas bez ładowania automatycznego.

Po naciśnięciu klawisza pojawi się komunikat [Close the display cover to start mowing. (Zamknij pokrywę wyświetlacza, aby rozpocząć koszenie.)] (Zamknij pokrywę wyświetlacza, aby rozpocząć koszenie).

5. Zamknąć pokrywę wyświetlacza.

Robot koszący rozpocznie koszenie.

Preferencje dotyczące parkowania

WSKAZÓWKA: Jeśli w obszarze roboczym nie są zamontowane przewody prowadzące, zaleca się ustawienie okresu aktywnego wyszukiwania sygnału prowadzącego na „0” (zero). Ułatwia to szybki powrót robota koszącego do stacji ładującej. Szczegółowe informacje zawiera sekcja „Ustawianie okresu aktywnego wyszukiwania sygnału prowadzącego” (strona 43).

Powrót robota koszącego do stacji ładującej

[Menu początkowe] > [Park (Zaparkuj)] (Parkowanie) > [Stay at charging station (Pozostań w stacji ładowania)] (Pozostań w stacji ładującej)

Koszenie zostaje zatrzymane, a robot koszący powraca do stacji ładującej.

1. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

Pojawi się menu podrzędne.

► **Rys.23**

2. Wybrać opcję [Stay at charging station (Pozostań w stacji ładowania)] (Pozostań w stacji ładującej).

Po naciśnięciu klawisza pojawi się komunikat [Close the display cover to return to the charging station. (Zamknij pokrywę wyświetlacza, aby powrócić do stacji ładowania.)] (Zamknij pokrywę wyświetlacza, aby nastąpił powrót do stacji ładującej).

3. Zamknąć pokrywę wyświetlacza.

Robot koszący powróci do stacji ładującej.

Powrót robota koszącego do stacji ładującej i wznowienie pracy o określonym czasie

[Menu początkowe] > [Park (Zaparkuj)] (Parkowanie) > [Schedule restart time (Zaplanuj czas restartu)] (Zaplanuj czas wznowienia)

Robot koszący powraca do stacji ładującej, a następnie koszenie zostaje wznowione po określonym czasie.

1. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

Pojawi się menu podrzędne.

2. Wybrać opcję [Schedule restart time (Zaplanuj czas restartu)] (Zaplanuj czas wznowienia).

Pojawi się ekran wprowadzający.

3. Za pomocą klawiszy wprowadzić żądany czas.

► **Rys.24**

WSKAZÓWKA: Czas do wznowienia można ustawić w zakresie od 0 do 99 godzin. Ustawieniem początkowym są 3 godziny.

4. Nacisnąć klawisz , aby zatwierdzić wprowadzoną wartość.

Pojawi się komunikat [Close the display cover to return to the charging station. (Zamknij pokrywę wyświetlacza, aby powrócić do stacji ładowania.)] (Zamknij pokrywę wyświetlacza, aby nastąpił powrót do stacji ładującej).

5. Zamknąć pokrywę wyświetlacza.

Robot koszący powróci do stacji ładującej.

Powrót robota koszącego do stacji ładującej i wznowienie pracy zgodnie ze skonfigurowanym harmonogramem

[Menu początkowe] > [Park (Zaparkuj)] (Parkowanie) > [Restart on schedule (Resta. zgod. z harm.)] (Wznów zgodnie z harmonogramem)

Robot koszący powraca do stacji ładującej, a następnie koszenie zostaje wznowione zgodnie ze skonfigurowanym harmonogramem. Po powrocie do stacji ładującej robot koszący pozostaje w trybie gotowości, a następnie automatycznie opuszcza stację o zaplanowanym czasie.

WSKAZÓWKA: Jeśli robot koszący nie będzie wystarczająco naładowany, koszenie nie rozpocznie się zgodnie ze skonfigurowanym harmonogramem. Koszenie zostanie wznowione po zakończeniu ładowania.

WSKAZÓWKA: W tym menu nie można utworzyć, zmienić ani usunąć harmonogramu wyświetlanego na ekranie. Aby zmodyfikować harmonogram, należy wybrać opcję [Schedule (Harmonogram)] (Harmonogram) w menu [Mowing preferences (Preferencje koszenia)] (Preferencje dotyczące koszenia) i odpowiednio skonfigurować ustawienia.


1. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

Pojawi się menu podrzędne. Harmonogram koszenia jest widoczny obok pozycji [Restart on schedule (Resta. zgod. z harm.)] (Wznów zgodnie z harmonogramem). Po powrocie do stacji ładującej robot koszący wznowi pracę zgodnie z wyświetlaną datą i godziną.

2. Wybrać opcję [Restart on schedule (Resta. zgod. z harm.)] (Wznów zgodnie z harmonogramem).

Potwierdzić wyświetlany harmonogram rozpoczęcia pracy i kontynuować konfigurowanie ustawień.

► **Rys.25:** 1. Następny zaplanowany czas wznowienia pracy

Po naciśnięciu klawisza  pojawi się komunikat [Close the display cover to return to the charging station. (Zamknij pokrywę wyświetlacza, aby powrócić do stacji ładowania.)] (Zamknij pokrywę wyświetlacza, aby nastąpił powrót do stacji ładującej).

3. Zamknąć pokrywę wyświetlacza.

Robot koszący powróci do stacji ładującej.

Mowing Preferences (Preferencje dotyczące koszenia)

Zmiana i rejestracja obszaru koszenia

[Menu początkowe] > [Main menu (Menu główne)] (Menu główne) > [Mowing preferences (Preferencje koszenia)] (Preferencje dotyczące koszenia) > [Mowing area (Obszar koszenia)] (Obszar koszenia)

Ta opcja umożliwia zmianę wielkości obszaru koszenia zarejestrowanego przy pierwszym uruchomieniu robota koszącego lub zarejestrowanie wielkości nowego obszaru koszenia. Robot koszący optymalizuje proces koszenia i kosi trawnik w wydajny sposób na podstawie skonfigurowanych tutaj informacji dotyczących obszaru koszenia.

UWAGA: Należy odpowiednio skonfigurować obszar koszenia. Jeśli ustawione wartości będą znacznie odbiegać od rzeczywistego obszaru, mogą pozostać nieskoszone miejsca itp.

1. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

Pojawi się menu [Main menu (Menu główne)] (Menu główne).

2. Wybrać ikonę  wyświetlaną na ekranie.

► **Rys.26**






Pojawi się menu podrzędne.

3. Wybrać opcję [Mowing area (Obszar koszenia)] (Obszar koszenia).


► **Rys.27**

4. Za pomocą klawiszy określić zakres wielkości obszaru koszenia.

► **Rys.28:** 1. Trójkątne strzałki

WSKAZÓWKA: Gdy obok opcji są widoczne trójkątne strzałki, należy nacisnąć klawisze    , aby zmienić ustawienie opcji. Po pojawieniu się żądanego ustawienia należy nacisnąć klawisz , aby potwierdzić wybór.

5. Postępować zgodnie z komunikatem wyświetlanym na ekranie i dokończyć konfigurację.

Po pojawieniu się komunikatu [Saved successfully. (Zapisano pomyślnie.)] (Zapisano pomyślnie) nacisnąć klawisz .

Planowanie koszenia

[Menu początkowe] > [Main menu (Menu główne)] (Menu główne) > [Mowing preferences (Preferencje koszenia)] (Preferencje dotyczące koszenia) > [Schedule (Harmonogram)] (Harmonogram)

Istnieje możliwość wcześniejszego skonfigurowania tygodniowego harmonogramu koszenia w celu dopasowania go do warunków pogodowych oraz trybu życia użytkownika. Odpowiedni plan pracy umożliwi także zoptymalizowanie częstotliwości koszenia i utrzymanie trawnika w dobrym stanie przez dłuższy czas.

PRZESTROGA: Dienne i tygodniowe harmonogramy należy zaplanować tak, by koszenie odbywało się w godzinach najmniejszego ruchu. Przy planowaniu harmonogramów należy unikać godzin, w których można spotkać zwierzęta nocne. Podczas koszenia osoby znajdujące się w pobliżu i dzięki zwierzęta mogą odnieść obrażenia.

WSKAZÓWKA: Należy opracować optymalne harmonogramy, aby uniknąć ugniatania trawnika w wyniku intensywnej pracy kosiarki. Zamiast wielu godzin koszenia należy zaplanować bloki czasowe, dzięki którym możliwe będzie ograniczenie ruchu na obszarach narażonych na intensywną eksploatację.

1. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

Pojawi się menu [Main menu (Menu główne)] (Menu główne).




2. Wybrać ikonę  wyświetlaną na ekranie.

Pojawi się menu podrzędne.

3. Wybrać opcję [Schedule (Harmonogram)] (Harmonogram).

Pojawi się ekran konfiguracji tygodniowego harmonogramu.

4. Za pomocą klawiszy wybrać dzień, w którym skonfigurowany zostanie harmonogram.

Naciskać klawisze  , aby zaznaczyć wybrany dzień, a następnie nacisnąć klawisz .

Można wybrać więcej niż jeden dzień jednocześnie. Wybrane dni zostaną podkreślone.

► **Rys.29:** 1. Wskazanie wyboru dnia 2. Okres, w którym zaplanowano koszenie 3. Okres, w którym nie zaplanowano koszenia

WSKAZÓWKA: Po wybraniu dni i skonfigurowaniu szczegółowych okresów zostanie wyświetlony zarejestrowany harmonogram pracy dla każdego dnia. Okresy bez zaplanowanej pracy mają kolor biały.

5. Wybrać opcję [Time schedule (Harm. godzin.)] (Harmonogram czasowy).

Pojawi się ekran konfiguracji czasowego harmonogramu.

6. Wybrać żądaną opcję.

Opcja	Szczegóły
Work 24 hours (Praca 24 h)	Robot koszący będzie pracował przez całą dobę. Po wybraniu tej opcji pole wyboru [Schedule 1: (Harm. godzin. 1:)] (Harmonogram 1:) zostaje zaznaczone i wyświetlane są godziny [00:00]–[24:00].
Park 24 hours (Park. 24 h)	Robot koszący pozostanie zaparkowany przez całą dobę. Po wybraniu tej opcji zaznaczenie pół wyboru [Schedule 1: (Harm. godzin. 1:)] (Harmonogram 1:) i [Schedule 2: (Harm. godzin. 2:)] (Harmonogram 2:) zostaje anulowane i wyświetlane są godziny [00:00]–[00:00].
Schedule 1: (Harm. godzin. 1:)	Robot koszący będzie pracował w określonych godzinach.
Schedule 2: (Harm. godzin. 2:)	Robot koszący będzie pracował w określonych godzinach.

► **Rys.30**

Konfigurowanie harmonogramów

(1) Za pomocą klawiszy zaznaczyć pole wyboru opcji harmonogramu, która ma zostać ustawiona.

(2) Przy użyciu klawiszy     zaznaczyć pole wprowadzania godziny lub minut, które ma zostać zmodyfikowane.


(3) Za pomocą klawiszy wprowadzić czas.

(4) Powtarzać kroki 2 i 3, aby ustawić godzinę i minuty w każdym polu.

UWAGA: Aby aktywować konfigurowanie harmonogramu, pole wyboru musi być zaznaczone.

UWAGA: Godziny wprowadzone w polach [Schedule 1: (Harm. godzin. 1:)] (Harmonogram 1:) i [Schedule 2: (Harm. godzin. 2:)] (Harmonogram 2:) nie mogą się pokrywać.

7. Wybrać opcję [Verify (Zweryfikuj)] (Zatwierdź).

Po pojawieniu się komunikatu [Saved successfully. (Zapisano pomyślnie.)] (Zapisano pomyślnie) nacisnąć klawisz .

Zalecany czas pracy dla wybranego obszaru koszenia

W tabeli przedstawiono referencyjny czas pracy zalecany dla kategorii wielkości obszaru koszenia. Dienne i tygodniowe harmonogramy należy skonfigurować zgodnie z potrzebami.

Wielkość obszaru koszenia (m ²)	Dni robocze w ciągu tygodnia (dni)	Godziny robocze w ciągu dnia (godziny)	Przykładowe godziny
500	5	5	07:00–12:00
	7	3,5	07:00–10:30

Wielkość obszaru koszenia (m ²)	Dni robocze w ciągu tygodnia (dni)	Godziny robocze w ciągu dnia (godziny)	Przykładowe godziny
750	5	7,5	07:00 –14:30
	7	5,5	07:00 –12:30
1 000	5	10	07:00 –17:00
	7	7	07:00 –14:00
1 500	5	14,5	07:00 –21:30
	7	10,5	07:00 –17:30
2 000	5	19,5	04:00 –23:30
	7	14	07:00 –21:00
2 500	6	20	03:00 –23:00
	7	17,5	05:00 –22:30
3 000	7	21	02:00 –23:00
3 500	7	24	00:00 –24:00

Ustawianie wysokości cięcia

[Menu początkowe] > [Main menu (Menu główne)] (Menu główne) > [Mowing preferences (Preferencje koszenia)] (Preferencje dotyczące koszenia) > [Cutting height (Wys. cięcia)] (Wysokość cięcia)



Wysokość cięcia można ustawić ręcznie lub przy użyciu funkcji automatycznej. Robot koszący automatycznie ustawia nóż na odpowiedniej wysokości zgodnie ze zdefiniowaną wysokością trawy.

UWAGA: Ścinanie długiej trawy za jednym razem na małą wysokość może spowodować jej obumarcie lub doprowadzić do zablokowania robota koszącego przez ściętą trawę.

WSKAZÓWKA: Nie zaleca się cięcia wysokiej trawy za jednym razem. Zamiast tego należy kosić trawę etapami, co jeden dzień lub dwa dni, do momentu uzyskania równego, krótkiego trawnika. W jednym cyklu koszenia zaleca się ścinać nie więcej niż 5 mm trawy. Dobór odpowiedniej wysokości trawy i częstotliwości koszenia pozwala zmniejszyć ryzyko uszkodzenia oraz obciążenie trawnika, zapewniając tym samym jego estetyczny wygląd.




WSKAZÓWKA: Maksymalna wartość wysokości cięcia w przypadku robota koszącego to 60 mm. Jeśli wysokość trawy na początku koszenia przekracza wartość maksymalną, przed użyciem robota koszącego należy przyciąć trawę do wysokości maksymalnie 65 mm za pomocą elektrycznej kosiarki do trawy firmy Makita lub innej maszyny.

► Rys.31

- Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania. Pojawi się menu [Main menu (Menu główne)] (Menu główne).
- Wybrać ikonę  wyświetlaną na ekranie. Pojawi się menu podrzędne.
- Wybrać opcję [Cutting height (Wys. cięcia)] (Wysokość cięcia). Pojawi się ekran wyboru menu.
- Wybrać żądane menu.

Menu	Szczegóły
Manual (consistent) (Ręczne (spójnie))	Ustawienie stałej wysokości cięcia.
Auto	Po wprowadzeniu wysokości trawy na początku i końcu koszenia robot koszący automatycznie stopniowo reguluje wysokość noża.

Pojawi się ekran wprowadzania wysokości cięcia.

5. Za pomocą klawiszy  ustawić wysokość cięcia. Po pojawieniu się żądanej wysokości na ekranie, nacisnąć klawisz , aby potwierdzić ustawienie. Jeśli dostępne jest więcej niż jedno pole wprowadzania, wybrać wszystkie wartości, a następnie nacisnąć klawisz .


Ekran wprowadzania menu [Manual (consistent) (Ręczne (spójnie))] (Ręczna (stała))

► Rys.32

Ekran wprowadzania menu [Auto] (Automatyczna)

- **Rys.33:** 1. Wysokość trawy na początku pracy 2. Docelowa wysokość trawy

6. Postępować zgodnie z komunikatem wyświetlanym na ekranie i dokończyć konfigurację.

Po pojawieniu się komunikatu [Saved successfully. (Zapisano pomyślnie.)] (Zapisano pomyślnie) nacisnąć klawisz .

Navigation preferences (Preferencje dotyczące przemieszczania)

⚠ PRZESTROGA: Po pierwszym uruchomieniu robota koszącego, gdy przewody w obszarze koszenia są przygotowane, należy zadbać o to, by robot koszący został jeden raz automatycznie zwolniony ze stacji ładującej.

W momencie automatycznego zwolnienia robota koszącego ze stacji ładującej zapisuje on w pamięci pole magnetyczne i przeprowadza autonomiczne kontrole, dzięki którym później będzie mógł prawidłowo dokonać się w stacji ładującej. Jeśli to zadanie nie zostanie wykonane, robot koszący może nie dokonać się prawidłowo po powrocie lub może wystąpić inna nieprawidłowość w działaniu.

W celu umożliwienia automatycznego zwolnienia robota koszącego ze stacji ładującej należy skorzystać z jednego z dwóch poniższych sposobów.

- Zadokować w pełni naładowany robot koszący w stacji ładującej w zakresie wstępnie zaplanowanego czasu pracy (lub w dowolnym momencie w przypadku funkcji menu podrzędnego [Deactivate schedules (Dezaktywuj harmonogramy)] (Dezaktywuj harmonogramy)), a następnie wydać polecenie rozpoczęcia koszenia za pomocą menu [Start mowing (Rozpocznij koszenie)] (Rozpoczęcie koszenia). Szczegółowe informacje zawiera sekcja „Menu Start Mowing (Rozpoczęcie koszenia)” (strona 40).
- Zarejestrować na próbę sposób zwolnienia w menu podrzędnym [Mower departing points (Punkty odjazdu kosiarki)] (Punkty zwolnienia kosiarki) menu [Navigation preferences (Preferencje nawigowania)] (Preferencje dotyczące przemieszczania) i przeprowadzić przemieszczanie testowe. Szczegółowe informacje zawiera sekcja „Wybór sposobu opuszczania stacji ładującej” (strona 44).

Ustawianie okresu aktywnego wyszukiwania sygnału prowadzącego



[Menu początkowe] > [Main menu (Menu główne)] (Menu główne) > [Navigation preferences (Preferencje nawigowania)] (Preferencje dotyczące przemieszczania) > [Active search period for guide wire (Okres aktyw. wyszuk. przew. prowadz.)] (Okres aktywnego wyszukiwania przewodu prowadzącego)

Należy ustawić okres, przez który robot koszący będzie aktywnie wyszukiwał sygnał sterowania pochodzący z przewodu prowadzącego.

WSKAZÓWKA: W celu powrotu do stacji ładującej robot koszący wykrywa sygnał przesyłany z przewodu prowadzącego i śledzi ten sygnał, aby sprawnie podążać ścieżką powrotu do stacji.

WSKAZÓWKA: Jeśli w okresie aktywnego wyszukiwania sygnał z przewodu prowadzącego nie zostanie wykryty, rozpocznie się wyszukiwanie w szerokim zakresie obejmującym sygnał pochodzący z przewodu ograniczającego, a robot koszący powróci do stacji ładującej na podstawie wykrytego sygnału sterowania.

WSKAZÓWKA: Jeśli w obszarze roboczym nie są zamontowane przewody prowadzące, zaleca się ustawienie okresu aktywnego wyszukiwania sygnału prowadzącego na „0” (zero).

1. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania. Pojawi się menu [Main menu (Menu główne)] (Menu główne).
2. Wybrać ikonę  wyświetlaną na ekranie. Pojawi się menu podrzędne.
3. Wybrać opcję [Active search period for guide wire (Okres aktyw. wyszuk. przew. prowadz.)] (Okres aktywnego wyszukiwania przewodu prowadzącego).


► Rys.34

Pojawi się ekran wprowadzania.

4. Za pomocą klawiszy zdefiniować żądany okres wyszukiwania.
- **Rys.35**

WSKAZÓWKA: Okres aktywnego wyszukiwania musi mieścić się w zakresie od 0 do 10 min. Ustawienie początkowe to 10 min. W przypadku wprowadzenia wartości wykraczającej poza ten zakres zostanie ona automatycznie zastąpiona wartością maksymalną.

5. Nacisnąć klawisz , aby zatwierdzić wprowadzoną wartość.

Po pojawieniu się komunikatu [Saved successfully. (Zapisano pomyślnie.)] (Zapisano pomyślnie) nacisnąć klawisz .

Przycinanie trawy w pobliżu granicy

[Menu początkowe] > [Main menu (Menu główne)] (Menu główne) > [Navigation preferences (Preferencje nawigowania)] (Preferencje dotyczące przemieszczania) > [Boundary overreach (Przekroczenie granicy)] (Zasięg poza granicą)

Istnieje możliwość ustawienia odległości, na jaką robot koszący przekroczy przewód ograniczający w celu równego przycięcia trawy w pobliżu granicy.

Ruch robota koszącego w pobliżu granicy

Gdy robot koszący zbliża się do przewodu ograniczającego umieszczonego wokół obszaru koszenia, wykrywa sygnał pochodzący z przewodu i przygotowuje się do zmiany kierunku. Jeśli wartość zasięgu poza granicą jest ustawiona, robot koszący kosi trawę do określonej odległości za przewodem, a następnie wraca do obszaru w ramach granic, obraca się automatycznie i kontynuuje koszenie. Ustawienie odpowiedniego zasięgu poza granicą umożliwia uzyskanie estetycznego wyglądu trawnika bez pozostawiania nieskoszonej trawy w pobliżu granicy.

► **Rys.36:** 1. Przewód ograniczający 2. Zasięg poza granicą 3. Sygnał pochodzący z przewodu 4. Ścieżka koszenia

1. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

Pojawi się menu [Main menu (Menu główne)] (Menu główne).

2. Wybrać ikonę  wyświetlaną na ekranie.

Pojawi się menu podrzędne.


3. Wybrać opcję [Boundary overreach (Przekroczenie granicy)] (Zasięg poza granicą).

Pojawi się ekran wprowadzania.

4. Za pomocą klawiszy wprowadzić odległość za przewodem ograniczającym, do której ma sięgać robot koszący.


► **Rys.37**

WSKAZÓWKA: Odległość można ustawić w zakresie od 20 do 50 cm.

WSKAZÓWKA: Ustawienie wartości poniżej tego zakresu spowoduje wyświetlenie komunikatu [Invalid input. (Nieprawidłowa wartość.)] (Nieprawidłowa wartość). Wybrać opcję [OK], a następnie nacisnąć klawisz . Ponownie pojawi się ekran wprowadzania.

WSKAZÓWKA: Wartość wykraczająca poza ten zakres zostanie automatycznie zastąpiona wartością maksymalną.

5. Nacisnąć klawisz , aby zatwierdzić wprowadzoną wartość.

Po pojawieniu się komunikatu [Saved successfully. (Zapisano pomyślnie.)] (Zapisano pomyślnie) nacisnąć klawisz .

Ustawienie odległości przemieszczania się do punktu początkowego koszenia

[Menu początkowe] > [Main menu (Menu główne)] (Menu główne) > [Navigation preferences (Preferencje nawigowania)] (Preferencje dotyczące przemieszczania) > [Departure position (Pozycja odjazdu)] (Położenie zwolnienia)

Należy ustawić odległość, na jaką przemieści się robot koszący po opuszczeniu stacji ładującej w celu rozpoczęcia koszenia. Początkowo robot koszący przemieszcza się od stacji ładującej na odległość zdefiniowaną w tym ustawieniu, a dopiero potem rozpoczyna koszenie.

Dlaczego konieczne jest przemieszczenie do punktu początkowego koszenia?

Robot koszący nie rozpoczyna koszenia od razu po opuszczeniu stacji ładującej. Koszenie zaczyna się po przemieszczeniu się robota na określoną odległość od stacji. Ustawienie punktu początkowego nieco dalej pozwala uniknąć nakładania się ścieżek roboczych i umożliwia skuteczniejsze dostawanie się do trudno dostępnych obszarów.

► **Rys.38:** 1. Stacja ładująca 2. Początkowe położenie robocze 3. Odległość przemieszczania

1. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

Pojawi się menu [Main menu (Menu główne)] (Menu główne).

2. Wybrać ikonę  wyświetlaną na ekranie.

Pojawi się menu podrzędne.


3. Wybrać opcję [Departure position (Pozycja odjazdu)] (Położenie zwolnienia).

Pojawi się ekran wprowadzania.

4. Za pomocą klawiszy wprowadzić odległość, jaką ma pokonać robot koszący przed rozpoczęciem koszenia.


► **Rys.39**

WSKAZÓWKA: Położenie zwolnienia można ustawić w zakresie od 80 do 300 cm.

WSKAZÓWKA: Ustawienie wartości poniżej tego zakresu spowoduje wyświetlenie komunikatu [Invalid input. (Nieprawidłowa wartość.)] (Nieprawidłowa wartość). Wybrać opcję [OK], a następnie nacisnąć klawisz . Ponownie pojawi się ekran wprowadzania.

WSKAZÓWKA: Wartość wykraczająca poza ten zakres zostanie automatycznie zastąpiona wartością maksymalną.

5. Nacisnąć klawisz , aby zatwierdzić wprowadzoną wartość.

Po pojawieniu się komunikatu [Saved successfully. (Zapisano pomyślnie.)] (Zapisano pomyślnie) nacisnąć klawisz .

Wybór sposobu opuszczania stacji ładującej

[Menu początkowe] > [Main menu (Menu główne)] (Menu główne) > [Navigation preferences (Preferencje nawigowania)] (Preferencje dotyczące przemieszczania) > [Mower departing points (Punkty odjazdu kosiarki)] (Punkty zwolnienia kosiarki)

Istnieje możliwość ustawienia sposobu zwolnienia robota koszącego ze stacji ładującej i miejsca rozpoczęcia koszenia. Można zarejestrować maksymalnie pięć różnych sposobów zwolnienia i nadać im priorytet. Sposoby te uwzględniają typ sygnału pochodzącego z przewodu oraz odległość do punktów zwolnienia kosiarki ze stacji ładującej.

Przemysłane łączenie wielu punktów zwolnienia kosiarki

Robot koszący może rozpocząć koszenie bezpośrednio po opuszczeniu stacji ładującej, ale także odsunąć się od niej wzdłuż przewodu ograniczającego lub prowadzącego na określoną odległość i dopiero wtedy zacząć pracę. Połączenie różnych sposobów zwalniania odpowiednio do kształtu i układu obszaru roboczego pozwala zapobiec nakładaniu się ścieżek roboczych i umożliwia bezpośredni dostęp do obszarów, które standardowo są trudno dostępne, a tym samym pozwala na uzyskanie równej wysokości trawnika na całym obszarze.

► **Rys.40:** 1. Stacja ładująca 2. Przewód ograniczający 3. Przewód prowadzący 4. Punkty zwolnienia kosiarki

UWAGA: Przed skonfigurowaniem sposobów zwolnienia należy zadokować robot koszący w stacji ładującej.

1. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

Pojawi się menu [Main menu (Menu główne)] (Menu główne).

2. Wybrać ikonę  wyświetlaną na ekranie.

Pojawi się menu podrzędne.

3. Wybrać opcję [Mower departing points (Punkty odjazdu kosiarki)] (Punkty zwolnienia kosiarki).

Pojawi się ekran wyboru menu.

4. Wybrać numer profilu, aby zarejestrować sposób zwolnienia.

► **Rys.41:** 1. Do przodu i w lewo wzdłuż przewodu ograniczającego 2. Do przodu i w prawo wzdłuż przewodu ograniczającego 3. Do przodu wzdłuż przewodu prowadzącego 1 4. Do przodu wzdłuż przewodu prowadzącego 2

Pojawi się menu opcji.

5. Za pomocą klawiszy wprowadzić żądane warunki do pól formatowania opcji wyświetlanych na ekranie.

Opcja	Szczegóły
Wire to trace: (Przew. do śledz.:)	Wybrać typ przewodu, wzdłuż którego będzie przemieszczać się robot koszący po opuszczeniu stacji ładującej. Wyświetlić żądany typ przewodu za pomocą klawiszy . Aby opuścić stację ładującą bezpośrednio, bez przemieszczania się wzdłuż określonego przewodu, wybrać opcję [--].
Departure position: (Pozycja odjazdu:)	Wprowadzić odległość, na jaką robot koszący odsunie się od stacji przed rozpoczęciem koszenia. Odległość można ustawić w zakresie od 0 do 800 m.
Probability (Prawdopodobieństwo)	Wprowadzić prawdopodobieństwo zastosowania skonfigurowanego profilu w procentach.

► **Rys.42:** 1. Maksymalna wartość prawdopodobieństwa, jaką można wprowadzić

WSKAZÓWKA: W przypadku ustawienia wartości zgodnie z opisem całkowite prawdopodobieństwo [Mower departing points (Punkty odjazdu kosiarki)] wynosi 60%. W pozostałych 40% robot koszący zostaje zwolniony bezpośrednio ze stacji ładującej. Gdy robot koszący zostaje zwolniony bezpośrednio ze stacji ładującej, można ustawić kąty zwolnienia. Szczegółowe informacje na temat kątów zwolnienia zawiera sekcja „Regulacja kąta opuszczania stacji ładującej”.

WSKAZÓWKA: Maksymalna wartość prawdopodobieństwa, jaką można wprowadzić dla poszczególnych profili, jest widoczna po lewej stronie pola definiowania prawdopodobieństwa. Należy wprowadzić wartość równą wyświetlanej wartości maksymalnej lub mniejszą. Wartość wykraczająca poza zakres zostanie automatycznie zastąpiona wartością maksymalną.

6. Przed zarejestrowaniem ustawień wybrać opcję [Test (Testuj)] i przeprowadzić test działania.

Postępować zgodnie z komunikatem wyświetlanym na ekranie i ukończyć test działania.

Jeśli wyniki testu działania nie są zadowalające, zmodyfikować ustawienia.

WSKAZÓWKA: Aby zarejestrować ustawienie odległości po przemieszczeniu testowym, należy zapisać raport z testu, postępując zgodnie z instrukcjami na ekranie. Następnie należy nacisnąć klawisz , aby ukończyć rejestrację po pojawieniu się komunikatu [Saved successfully. (Zapisano pomyślnie.)] (Zapisano pomyślnie). Po zakończeniu tej rejestracji nastąpi powrót do ekranu wyboru menu.

WSKAZÓWKA: Po zakończeniu przemieszczania testowego robot koszący zatrzyma się automatycznie w pobliżu punktu zwolnienia kosiarki. W celu zmodyfikowania ustawień lub zarejestrowania nowego profilu należy ręcznie zadokować robot koszący ponownie w stacji ładującej.

WSKAZÓWKA: Aby pominąć przemieszczenie testowe, wybrać opcję [Verify (Zweryfikuj)] (Zatwierdź) i zarejestrować ustawienie. Po pojawieniu się komunikatu [Saved successfully. (Zapisano pomyślnie.)] (Zapisano pomyślnie) nacisnąć klawisz .

7. W razie potrzeby powtórzyć kroki od (4) do (6), aby zarejestrować maksymalnie pięć profili.

Regulacja kąta opuszczania stacji ładującej

[Menu początkowe] > [Main menu (Menu główne)] (Menu główne) > [Navigation preferences (Preferencje nawigowania)] (Preferencje dotyczące przemieszczania) > [Departure angles (Kąty odjazdu)] (Kąty zwolnienia)

Istnieje możliwość ustawienia kątów opuszczenia stacji ładującej przez robot koszący. Przy założeniu, że punkt stykowy dokowania skierowany w kierunku stacji ładującej znajduje się w położeniu 0° (godzina 12), możliwe jest ustawienie dwóch kątów zwolnienia w zakresie od 90° (godzina 3) do 270° (godzina 9) w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara. Kątom zwolnienia można nadać priorytet.

Czym jest „prawdopodobieństwo” ustalające priorytet?

Prawdopodobieństwo definiowane podczas konfigurowania sposobu i kątów zwolnienia ze stacji ładującej wskazuje możliwość (w procentach) nadania priorytetu przez robot koszący na podstawie

ustawionych wartości.

Na przykład jeśli w momencie ustawiania kątów zwolnienia dla zakresów 1 i 2 ustawiono wartości prawdopodobieństwa na poziomie 25% i 75%, istnieje 25% szans, że robot koszący opuści stację ładującą pod dowolnym kątem mieszczącym się w zakresie 1.

► **Rys.43:** 1. Zakres opuszczenia 1 2. Zakres opuszczenia 2 3. Stacja ładująca

1. Nacisnąć przycisk na panelu sterowania.

Pojawi się menu [Main menu (Menu główne)] (Menu główne).

2. Wybrać ikonę wyświetlaną na ekranie.

Pojawi się menu podrzędne.

3. Wybrać opcję [Departure angles (Kąty odjazdu)] (Kąty zwolnienia).

Pojawi się menu opcji.

4. Za pomocą klawiszy wprowadzić żądane warunki do pól formatowania opcji wyświetlanych na ekranie.

Zakresy opuszczenia można skonfigurować od 90° do 270°.

Opcja	Szczegóły
Exit range 1: (Zakres wyjścia 1:)	Wprowadzić 1. zakres kąta opuszczenia stacji ładującej przez robot koszący. (Można także skonfigurować tylko jeden zakres).
Exit range 2: (Zakres wyjścia 2:)	Wprowadzić 2. zakres kąta opuszczenia stacji ładującej przez robot koszący.
Probability (Prawdopodobieństwo)	Wprowadzić prawdopodobieństwo zwolnienia robota koszącego zgodnie z poszczególnymi zakresami kąta (w procentach).

► **Rys.44:** 1. Zakres opuszczenia 1 (1. zakres) 2. Zakres opuszczenia 2 (2. zakres) 3. Prawdopodobieństwo

Konfigurowanie kątów zwolnienia

(1) Przy użyciu klawiszy zaznaczyć pola wprowadzania kąta i prawdopodobieństwa, które mają zostać zmodyfikowane.

(2) Za pomocą klawiszy wprowadzić kąty i wartość prawdopodobieństwa.

(3) Powtarzać kroki 1 i 2, wprowadzając wartości we wszystkich polach.

WSKAZÓWKA: W przypadku zdefiniowania wyłącznie wartości [Exit range 1: (Zakres wyjścia 1:)] (Zakres opuszczenia 1:) wartość prawdopodobieństwa zostanie automatycznie ustawiona na 100%.

WSKAZÓWKA: Jeśli zdefiniowano tylko wartość [Exit range 1: (Zakres wyjścia 1:)] (Zakres opuszczenia 1:), nie można zmienić prawdopodobieństwa zakresu [Exit range 1: (Zakres wyjścia 1:)] (Zakres opuszczenia 1:). Jeśli po zdefiniowaniu wartości [Exit range 1: (Zakres wyjścia 1:)] (Zakres opuszczenia 1:) rozpoczęte zostanie wprowadzanie wartości [Exit range 2: (Zakres wyjścia 2:)] (Zakres opuszczenia 2:), można zmienić prawdopodobieństwo zakresu [Exit range 1: (Zakres wyjścia 1:)] (Zakres opuszczenia 1:).

WSKAZÓWKA: Przed skonfigurowaniem zakresu [Exit range 2: (Zakres wyjścia 2:)] (Zakres opuszczenia 2:) należy zakończyć wprowadzanie wartości [Exit range 1: (Zakres wyjścia 1:)] (Zakres opuszczenia 1:). Nie ma możliwości zdefiniowania wyłącznie zakresu [Exit range 2: (Zakres wyjścia 2:)] (Zakres opuszczenia 2:).

WSKAZÓWKA: Prawdopodobieństwo zakresu [Exit range 2: (Zakres wyjścia 2:)] (Zakres opuszczenia 2:) zostaje obliczone automatycznie, tak aby suma wartości prawdopodobieństwa tego zakresu oraz zakresu [Exit range 1: (Zakres wyjścia 1:)] (Zakres opuszczenia 1:) wyniosła 100%. Prawdopodobieństwo zakresu [Exit range 2: (Zakres wyjścia 2:)] (Zakres opuszczenia 2:) jest obliczane poprzez odjęcie wartości prawdopodobieństwa zakresu [Exit range 1: (Zakres wyjścia 1:)] (Zakres opuszczenia 1:) od 100%.

5. Wybrać opcję [Verify (Zweryfikuj)] (Zatwierdź) i zarejestrować ustawienia.

Po pojawieniu się komunikatu [Saved successfully. (Zapisano pomyślnie.)] (Zapisano pomyślnie) nacisnąć klawisz .

Przykład konfiguracji ustawień [Mower departing points (Punkty odjazdu kosiarki)] i [Departure angles (Kąty odjazdu)] ze stacji ładującej

Na przykład jeśli w menu podrzędnym [Mower departing points (Punkty odjazdu kosiarki)] (Punkty zwolnienia kosiarki) zarejestrowano trzy sposoby zwolnienia i do każdego z nich przypisano prawdopodobieństwo 20%, suma prawdopodobieństwa wynosi 60%. Pozostałe 40% jest rozdzielane przy nadawaniu priorytetu

zakresom kąta zwolnienia 1 i 2 skonfigurowanym w menu podrzędnym [Departure angles (Kąty odjazdu)] (Kąty zwolnienia). Jeśli dla zakresów kąta zwolnienia 1 i 2 zostanie ustawione prawdopodobieństwo 50% i 50%, pozostałe 40% zostanie rozdzielone po 50% między zakresy 1 i 2. Biorąc pod uwagę sumę prawdopodobieństwa, zakresy kąta zwolnienia 1 i 2 otrzymają priorytet odpowiednio 20% i 20%. W przypadku takich ustawień robot koszący losowo zastosuje trzy sposoby zwolnienia zarejestrowane za pomocą menu podrzędnego [Mower departing points (Punkty odjazdu kosiarki)] (Punkty zwolnienia kosiarki) oraz dwa kąty zwolnienia zarejestrowane za pomocą menu podrzędnego [Departure angles (Kąty odjazdu)] (Kąty zwolnienia), a prawdopodobieństwo zastosowania każdej z tych opcji wyniesie 20%.

Regulacja szerokości podczas przemieszczania z przesunięciem

[Menu początkowe] > [Main menu (Menu główne)] (Menu główne) > [Navigation preferences (Preferencje nawigowania)] (Preferencje dotyczące przemieszczania) > [Line trace offset (Przesunięcie linii)] (Przesunięcie od linii)


Szerokość ścieżki podczas przemieszczania wzdłuż przewodu ograniczającego i przewodu prowadzącego może zostać zwiększona w określonym zakresie.


Czym jest przemieszczanie z przesunięciem?



Robot koszący przemieszcza się wzdłuż przewodów, wykrywając pochodzące z nich sygnały. Podczas przemieszczania z przesunięciem dochodzi do celowego, nieznacznego przesunięcia ścieżki ruchu względem przewodu referencyjnego, aby zapobiec ponownemu przesuwaniu się kółek po tej samej części trawnika. Robot koszący przemieszcza się z losowym przesunięciem w obrębie zdefiniowanego zakresu, dzięki czemu obciążenie trawnika na określonych ścieżkach jest mniejsze.

► **Rys.45:** 1. Stacja ładująca 2. Przewód ograniczający 3. Przewód prowadzący 4. Linia referencyjna zewnętrznej krawędzi 5. Szerokość przemieszczania z przesunięciem

WSKAZÓWKA: W przypadku wąskiej ścieżki na obszarze należy wziąć pod uwagę maksymalną szerokość przesunięcia, która umożliwi przemieszczanie się robota koszącego.

1. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania. Pojawi się menu [Main menu (Menu główne)] (Menu główne).

2. Wybrać ikonę  wyświetlaną na ekranie. Pojawi się menu podrzędne.

WSKAZÓWKA: Jeśli menu się nie pojawi, przewinąć ekran za pomocą klawiszy  / .

3. Wybrać opcję [Line trace offset (Przesunięcie linii)] (Przesunięcie od linii).

Pojawi się menu opcji.

4. Zaznaczyć pole wyboru nazwy przewodu, dla którego ma zostać zdefiniowana ścieżka z przesunięciem.

Opcja	Szczegóły
G1:	Umożliwia ustawienie przesunięcia względem ścieżki referencyjnej 1. przewodu prowadzącego. Im większa wartość przesunięcia, tym szerszy zakres przesunięcia od ścieżki referencyjnej.
G2:	Umożliwia ustawienie przesunięcia względem ścieżki referencyjnej 2. przewodu prowadzącego. Im większa wartość przesunięcia, tym szerszy zakres przesunięcia od ścieżki referencyjnej.
Boundary: (Granica:)	Umożliwia ustawienie przesunięcia względem ścieżki referencyjnej przewodu ograniczającego. Im większa wartość przesunięcia, tym szerszy zakres przesunięcia od ścieżki referencyjnej.

► **Rys.46**

Po zaznaczeniu pola wyboru pole wprowadzania wartości przesunięcia podświetla się automatycznie.

5. Za pomocą klawiszy wprowadzić żądane warunki do pól formatowania opcji wyświetlanych na ekranie.

► **Rys.47**

Wartość przesunięcia można ustawić w zakresie od 0 do 9. W poniższej tabeli przedstawiono przybliżony zakres rzeczywistych szerokości przemieszczania zależnie od wartości przesunięcia. Rzeczywisty zakres szerokości przemieszczania może różnić się od podanego w

tabeli zależnie od środowiska roboczego i innych warunków.

Tabela zależności między wartością przesunięcia a szerokością przemieszczania


Wartość przesunięcia	Szerokość przemieszczania	Wartość przesunięcia	Szerokość przemieszczania
0	55 cm	5	110 cm
1	90 cm	6	115 cm
2	95 cm	7	120 cm
3	100 cm	8	125 cm
4	105 cm	9	130 cm

Schemat odchylenia szerokości przemieszczania

► **Rys.48:** 1. Przewód ograniczający 2. Linia referencyjna zewnętrznej krawędzi 3. Zakres odchylenia szerokości przemieszczania 4. 55 cm 5. 110 cm 6. 130 cm

WSKAZÓWKA: Linia, wzdłuż której prawa strona robota koszącego przekracza przewód ograniczający o około 20 cm na zewnątrz, odpowiada linii referencyjnej zewnętrznej krawędzi. Szerokość przemieszczania zmienia się w kierunku wewnętrznym, a linia referencyjna zewnętrznej krawędzi odpowiada wartości zerowej.

6. Wybrać opcję [Verify (Zweryfikuj)] (Zatwierdź) i zarejestrować ustawienia.

Po pojawieniu się komunikatu [Saved successfully. (Zapisano pomyślnie.)] (Zapisano pomyślnie) nacisnąć klawisz .

Koszenie nieskoszonej trawy

[Menu początkowe] > [Main menu (Menu główne)] (Menu główne) > [Navigation preferences (Preferencje nawigowania)] (Preferencje dotyczące przemieszczania) > [Spiral cutting (Cięcie spiralne)] (Przycinanie spiralne)

Jeśli robot koszący w trakcie koszenia wykryje obszar z długą lub gęstą trawą, na tym obszarze rozpoczyna się koszenie spiralne w celu zwiększenia dokładności. Spiralne koszenie obszarów z gęstą trawą umożliwia skuteczne skoszenie trawnika do równej długości.

Wyszukiwanie miejsc z gęstą trawą

Robot wyszukuje obszary z gęstą trawą i nieskoszone części trawnika, wykrywając obciążenie podczas koszenia. Po znalezieniu takiego obszaru robot koszący przemieszcza się spiralnie od tego punktu na zewnątrz, dokładnie kosząc trawę w celu uzyskania równej wysokości trawnika.

► **Rys.49:** 1. Obszar z gęstą trawą 2. Ścieżka spiralna



WSKAZÓWKA: Na jedno ładowanie robota koszącego przypada jeden cykl przycinania spiralnego. Po całkowitym naładowaniu robota koszącego i opuszczeniu przez niego stacji ładowania przechodzi on do standardowego koszenia trawy, które trwa około 30 minut. Jeśli po tym czasie zostanie wykryta gęsta lub nieskoszona trawa itp., w danym punkcie rozpoczyna się przycinanie spiralne, a następnie po dokładnym skoszeniu trawy następuje powrót do standardowego trybu pracy.

1. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

Pojawi się menu [Main menu (Menu główne)] (Menu główne).

2. Wybrać ikonę  wyświetlaną na ekranie.


Pojawi się menu podrzędne.

WSKAZÓWKA: Jeśli menu się nie pojawi, przewinąć ekran za pomocą klawiszy  / .

3. Wybrać opcję [Spiral cutting (Cięcie spiralne)] (Przycinanie spiralne).

Pojawi się menu opcji.


4. Wybrać żadaną opcję.

Zaznaczyć pole wyboru obok opcji, a następnie nacisnąć klawisz .

Opcja	Szczegóły
Spiral cutting (Cięcie spiralne)	Powoduje włączenie trybu przycinania spiralnego.

► **Rys.50**

5. Wybrać opcję [Confirm (Potwierdź)] (Potwierdź) i zarejestrować ustawienie.

Po pojawieniu się komunikatu [Saved successfully. (Zapisano pomyślnie.)] (Zapisano pomyślnie) nacisnąć klawisz .

Preferencje dotyczące zabezpieczeń

Ustawianie czasu emitowania dźwięku alarmu

[Menu początkowe] > [Main menu (Menu główne)] (Menu główne) > [Security (Bezpieczeństwo)] (Zabezpieczenia) > [Alarm duration (Czas trwania alarmu)] (Czas emitowania alarmu)

Istnieje możliwość ustawienia czasu emitowania alarmu, który jest generowany po otrzymaniu powiadomienia lub wystąpieniu błędu.

1. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

Pojawi się menu [Main menu (Menu główne)] (Menu główne).

2. Wybrać ikonę  wyświetlaną na ekranie.

Pojawi się ekran wprowadzania kodu PIN.

3. Za pomocą klawiszy wprowadzić kod PIN.

► Rys.51

Pojawi się menu podrzędne.

4. Wybrać opcję [Alarm duration (Czas trwania alarmu)] (Czas emitowania alarmu).

► Rys.52


Pojawi się ekran wprowadzania.

5. Za pomocą klawiszy wprowadzić żądany czas.

► Rys.53

WSKAZÓWKA: Można ustawić czas emitowania alarmu w zakresie od 1 do 99 min. Wartość początkowa ustawienia to 10 min.

6. Nacisnąć klawisz , aby zatwierdzić wprowadzoną wartość.

Po pojawieniu się komunikatu [Saved successfully. (Zapisano pomyślnie.)] (Zapisano pomyślnie) nacisnąć klawisz .

Zmiana kodu PIN

[Menu początkowe] > [Main menu (Menu główne)] (Menu główne) > [Security (Bezpieczeństwo)] (Zabezpieczenia) > [Change PIN code (Zmień kod PIN)] (Zmień kod PIN)

Ta opcja umożliwia zmianę bieżącego kodu PIN na nowy.

WSKAZÓWKA: W przypadku zapomnienia kodu PIN należy skontaktować się z biurem sprzedaży lub lokalnym dealerem.

1. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

Pojawi się menu [Main menu (Menu główne)] (Menu główne).

2. Wybrać ikonę  wyświetlaną na ekranie.

Pojawi się ekran wprowadzania kodu PIN.

3. Za pomocą klawiszy wprowadzić bieżący kod PIN.

Pojawi się menu podrzędne.


4. Wybrać opcję [Change PIN code (Zmień kod PIN)] (Zmień kod PIN).

Pojawi się ekran wprowadzania.

5. Za pomocą klawiszy wprowadzić nowy kod PIN.

► Rys.54

6. Ponownie wprowadzić nowy kod PIN w celu potwierdzenia.

Po pojawieniu się komunikatu [The PIN code has been changed. (Kod PIN został zmieniony.)] (Kod PIN został zmieniony) nacisnąć klawisz .

Zapobieganie zakłóceniom sygnału pochodzącego z przewodu

[Menu początkowe] > [Main menu (Menu główne)] (Menu główne) > [Security (Bezpieczeństwo)] (Zabezpieczenia) > [Change wire signal (Zmień sygnał z przewodu)] (Zmiana sygnału pochodzącego z przewodu)

Należy zmienić kanał nadawczy sygnałów pochodzących z przewodu, jeśli zakłóca on sygnały z sąsiednich obszarów roboczych.

UWAGA: Przed zmianą kanału należy zadokować robot koszący w stacji ładującej.

1. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

Pojawi się menu [Main menu (Menu główne)] (Menu główne).

2. Wybrać ikonę  wyświetlaną na ekranie.

Pojawi się ekran wprowadzania kodu PIN.

3. Za pomocą klawiszy wprowadzić kod PIN.

Pojawi się menu podrzędne.

4. Wybrać opcję [Change wire signal (Zmień sygnał z przewodu)] (Zmiana sygnału pochodzącego z przewodu).


Pojawi się menu opcji.


5. Za pomocą klawiszy wybrać kod nowego kanału.

► Rys.55

WSKAZÓWKA: Obok kodu bieżącego kanału jest widoczny znacznik. (Wartość początkowa to [Channel 1 (Kanał 1)] (Kanał 1)). Podczas zmiany kanału należy wybrać kanał bez znacznika.

6. Postępować zgodnie z komunikatem wyświetlanym na ekranie i dokończyć konfigurację.

Po pojawieniu się komunikatu [Dock the mower to the charging station. (Dokuj kosiarkę w stacji ładowania.)] (Zadokuj kosiarkę w stacji ładującej) wybrać opcję [Confirm (Potwierdź)] (Potwierdź) i nacisnąć klawisz .

Po pojawieniu się komunikatu [Completed. (Zakończono.)] (Ukończono) nacisnąć klawisz .

Zapobieganie kradzieży robota koszącego

[Menu początkowe] > [Main menu (Menu główne)] (Menu główne) > [Security (Bezpieczeństwo)] (Zabezpieczenia) > [Anti-theft (Zabezp. przed kradzieżą)] (Zabezpieczenie przed kradzieżą)

W celu zapobiegnięcia kradzieży i niewłaściwemu wykorzystaniu robota koszącego należy ustawić blokadę działania i skonfigurować funkcję powiadomień.

1. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

Pojawi się menu [Main menu (Menu główne)] (Menu główne).

2. Wybrać ikonę  wyświetlaną na ekranie.

Pojawi się ekran wprowadzania kodu PIN.

3. Za pomocą klawiszy wprowadzić kod PIN.

Pojawi się menu podrzędne.

4. Wybrać opcję [Anti-theft (Zabezp. przed kradzieżą)] (Zabezpieczenie przed kradzieżą).


Pojawi się menu opcji.

5. Za pomocą klawiszy zaznaczyć pole wyboru obok wybranej opcji.

Można wybrać więcej niż jedną opcję.

Opcja	Szczegóły
Stopped: PIN (Zatrzymanie: PIN)	W celu wznowienia działania robota koszącego po wymuszeniu zatrzymania wymagane będzie wprowadzenie kodu PIN.
Stopped: PIN & Alarm (Zatrzymanie: PIN i alarm)	Po wymuszeniu zatrzymania robota koszącego wyemitowany zostanie alarm, a w celu wznowienia działania wymagane będzie wprowadzenie kodu PIN.
Lifted: PIN & Alarm (Podniesienie: PIN i alarm)	Po podniesieniu robota koszącego wyemitowany zostanie alarm, a w celu wznowienia działania wymagane będzie wprowadzenie kodu PIN.
Tilted: PIN & Alarm (Przechylenie: PIN i alarm)	Po nachyleniu robota koszącego pod określonym (lub większym) kątem wyemitowany zostanie alarm, a w celu wznowienia działania wymagane będzie wprowadzenie kodu PIN.

6. Wybrać opcję [Verify (Zweryfikuj)] (Zatwierdź) i zarejestrować ustawienie.

Po pojawieniu się komunikatu [Saved successfully. (Zapisano pomyślnie.)] (Zapisano pomyślnie) nacisnąć klawisz .

Pozostałe ustawienia

Zapisywanie/wczytywanie preferencji użytkownika

[Menu początkowe] > [Main menu (Menu główne)] (Menu główne) > [Others (Inne)] (Inne) > [Save and load preferences (Zapisz i załaduj preferencje)] (Zapisz i wczytaj preferencje)

Istnieje możliwość zapisania i wczytania w dowolnym momencie maksymalnie trzech preferowanych ustawień utworzonych i skonfigurowanych w menu ustawień. Umożliwia to stosowanie różnych preferencji użytkownika zależnie od obszaru roboczego i środowiska.

WSKAZÓWKA: Niektórych pozycji (definiowanych na ekranie konfiguracji początkowej, np. daty i godziny, kodu PIN itp.) nie można zapisać i wczytać.

1. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

Pojawi się menu [Main menu (Menu główne)] (Menu główne).

2. Wybrać ikonę  wyświetlaną na ekranie.

Pojawi się menu podrzędne.

3. Wybrać opcję [Save and load preferences (Zapisz i załaduj preferencje)] (Zapisz i wczytaj preferencje).

► Rys.56

Pojawi się ekran wyboru menu.

4. Wybrać żądane menu.

Menu	Szczegóły
Load (Załaduj)	Umożliwia wczytanie zapisanych preferencji użytkownika.
Save (Zapisz)	Umożliwia zapisanie stosowanych w danym momencie preferencji użytkownika.


Pojawi się menu opcji.

5. Wybrać źródło, z którego wczytane zostaną preferencje użytkownika, lub nazwę lokalizacji docelowej zapisu.

► Rys.57

WSKAZÓWKA: Informacja [Listed now (Już zarej.)] ([Dostępne teraz]) jest widoczna po prawej stronie zarejestrowanych już pozycji preferencji użytkownika.

6. Postępować zgodnie z komunikatem wyświetlanym na ekranie i dokończyć konfigurację.

Po pojawieniu się komunikatu [Are you sure? (Na pewno?)] (Czy na pewno?) wybrać opcję [Yes (Tak)] (Tak) i nacisnąć klawisz .

Zmiana ustawień daty i godziny

[Menu początkowe] > [Main menu (Menu główne)] (Menu główne) > [Others (Inne)] (Inne) > [Date and time (Data i godzina)] (Data i godzina)

Ta opcja umożliwia zmianę daty i godziny w robocie koszącym.

1. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

Pojawi się menu [Main menu (Menu główne)] (Menu główne).

2. Wybrać ikonę  wyświetlaną na ekranie.

Pojawi się menu podrzędne.

3. Wybrać opcję [Date and time (Data i godzina)] (Data i godzina).

Pojawi się ekran wyboru menu.

4. Wybrać żądaną opcję menu za pomocą klawiszy .

Wybrać i wyświetlić odpowiedni format na ekranie.

Menu	Szczegóły opcji
Date format: (Format daty:)	Wybór formatu daty spośród następujących opcji: [Year/Month/Day (Rok/miesiąc/dzień)] (Rok/miesiąc/dzień), [Month/Day/Year (Miesiąc/dzień/rok)] (Miesiąc/dzień/rok) lub [Day/Month/Year (Dzień/miesiąc/rok)] (Dzień/miesiąc/rok).
Time format: (Format godziny:)	Zmiana formatu godziny między [12 hours (12 h)] (12-godzinny) a [24 hours (24 h)] (24-godzinny).

► Rys.58

5. Wybrać opcję [Next (Dalej)] (Dalej).

Pojawi się ekran wprowadzania daty i godziny.

6. Za pomocą klawiszy wprowadzić datę i godzinę.

► Rys.59


Wprowadzanie daty i godziny

(1) Przy użyciu klawiszy  zaznaczyć pole wprowadzania daty lub godziny, które ma zostać zmodyfikowane.

(2) Za pomocą klawiszy wprowadzić rok, miesiąc i dzień lub godzinę.

(3) Powtarzać kroki 1 i 2, wprowadzając wartości we wszystkich polach przeznaczonych do edycji.

7. Wybrać opcję [Verify (Zweryfikuj)] (Zatwierdź).

Po pojawieniu się komunikatu [Saved successfully. (Zapisano pomyślnie.)] (Zapisano pomyślnie) nacisnąć klawisz .

Zmiana języka wyświetlacza

[Menu początkowe] > [Main menu (Menu główne)] (Menu główne) > [Others (Inne)] (Inne) > [Language (Język)] (Język)

Ta opcja umożliwia zmianę języka wyświetlanego na ekranie LCD.

1. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

Pojawi się menu [Main menu (Menu główne)] (Menu główne).

2. Wybrać ikonę  wyświetlaną na ekranie.


Pojawi się menu podrzędne.

3. Wybrać opcję [Language (Język)] (Język).

Pojawi się ekran wyboru języka.

4. Wybrać żądany język.

Język wyświetlacza zmieni się zgodnie z opcją wybraną na ekranie wyboru języka.

Po pojawieniu się komunikatu [Saved successfully. (Zapisano pomyślnie.)] (Zapisano pomyślnie) nacisnąć klawisz .

Resetowanie preferencji użytkownika

[Menu początkowe] > [Main menu (Menu główne)] (Menu główne) > [Others (Inne)] (Inne) > [Reset all settings (Resetuj wszystkie ustawienia)] (Resetuj wszystkie ustawienia)

Ta opcja umożliwia zresetowanie wszystkich zapisanych preferencji użytkownika i przywrócenie ich do stanu początkowego.

UWAGA: Niektóre informacje i ustawienia skonfigurowane przy pierwszym uruchomieniu robota koszącego, takie jak data i godzina oraz kod PIN, nie zostaną zresetowane.

1. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

Pojawi się menu [Main menu (Menu główne)] (Menu główne).

2. Wybrać ikonę  wyświetlaną na ekranie.

Pojawi się menu podrzędne.

3. Wybrać opcję [Reset all settings (Resetuj wszystkie ustawienia)] (Resetuj wszystkie ustawienia).

Pojawi się ekran wprowadzania kodu PIN.

4. Za pomocą klawiszy wprowadzić kod PIN.

5. Postępować zgodnie z komunikatem wyświetlanym na ekranie i dokończyć konfigurację.

Po pojawieniu się komunikatu [Completed. (Zakończono.)] (Ukończono) nacisnąć klawisz .

Przeglądanie informacji o produkcie

[Menu początkowe] > [Main menu (Menu główne)] (Menu główne) > [Others (Inne)] (Inne) > [Information (Informacje)] (Informacje)

Ta opcja umożliwia wyświetlenie bieżących informacji dotyczących produktu, takich jak łączny czas pracy oraz informacje o wersji oprogramowania.





1. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

Pojawi się menu [Main menu (Menu główne)] (Menu główne).

2. Wybrać ikonę  wyświetlaną na ekranie.

Pojawi się menu podrzędne.


3. Wybrać opcję [Information (Informacje)] (Informacje).


WSKAZÓWKA: Po przejrzaniu informacji można powrócić do poprzedniego ekranu menu, naciskając klawisz  lub przycisk . Nacisnąć klawisz , aby powrócić do ekranu menu podrzędnego [Others (Inne)] (Inne), lub przycisk , aby powrócić do ekranu [Main menu (Menu główne)] (Menu główne).



Zarządzanie czasem włączenia/wyłączenia lampki LED

[Menu początkowe] > [Main menu (Menu główne)] (Menu główne) > [Others (Inne)] (Inne) > [LED] (Lampka LED)

Ta opcja służy do zarządzania czasem włączenia i wyłączenia lampki LED znajdującej się na górze robota koszącego. Szczegółowe informacje na temat lampki LED zawiera sekcja „Sposób świecenia lampki” (strona 37).

1. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania. Pojawi się menu [Main menu (Menu główne)] (Menu główne).

2. Wybrać ikonę  wyświetlaną na ekranie. Pojawi się menu podrzędne.

WSKAZÓWKA: Jeśli menu się nie pojawi, przewinąć ekran za pomocą klawiszy  .

3. Wybrać opcję [LED] (Lampka LED).

Pojawi się ekran konfiguracji harmonogramu włączenia/wyłączenia.

4. Wybrać żądaną opcję.

Opcja	Szczegóły
Always ON (Zawsze WŁ.)	Lampka LED będzie zawsze włączona. Po wybraniu tej opcji pole wyboru [Schedule 1: (Harm. godzin. 1:)] (Harmonogram 1:) zostaje zaznaczone i wyświetlane są godziny [00:00]–[24:00].
Always OFF (Zawsze WYŁ.)	Lampka LED będzie zawsze wyłączona. Po wybraniu tej opcji zaznaczenie pól wyboru [Schedule 1: (Harm. godzin. 1:)] (Harmonogram 1:) i [Schedule 2: (Harm. godzin. 2:)] (Harmonogram 2:) zostaje anulowane i wyświetlane są godziny [00:00]–[00:00].
Schedule 1: (Harm. godzin. 1:)	Lampka LED będzie włączona w określonym przedziale czasowym.
Schedule 2: (Harm. godzin. 2:)	Lampka LED będzie włączona w określonym przedziale czasowym.

► Rys.60

Konfigurowanie harmonogramów

(1) Za pomocą klawiszy zaznaczyć pole wyboru opcji harmonogramu, która ma zostać ustawiona.

(2) Przy użyciu klawiszy     zaznaczyć pole wprowadzania godziny lub minut, które ma zostać zmodyfikowane.


(3) Za pomocą klawiszy wprowadzić czas.

(4) Powtarzać kroki 2 i 3, aby ustawić godzinę i minuty w każdym polu.

UWAGA: Aby aktywować konfigurowanie harmonogramu, pole wyboru musi być zaznaczone.

UWAGA: Godziny wprowadzone w polach [Schedule 1: (Harm. godzin. 1:)] (Harmonogram 1:) i [Schedule 2: (Harm. godzin. 2:)] (Harmonogram 2:) nie mogą się pokrywać.

5. Wybrać opcję [Verify (Zweryfikuj)] (Zatwierdź).

Po pojawieniu się komunikatu [Saved successfully. (Zapisano pomyślnie.)] (Zapisano pomyślnie) nacisnąć klawisz .

Sprawdzanie szczegółów błędów występujących podczas pracy

[Menu początkowe] > [Main menu (Menu główne)] (Menu główne) > [Others (Inne)] (Inne) > [Error message (Błąd wiadomości)] (Komunikat o błędzie)



Ta opcja umożliwia wyświetlenie ostatnich komunikatów o błędach (wraz ze szczegółami) zgłoszonych przez robot koszący.

1. Nacisnąć przycisk  na panelu sterowania.

Pojawi się menu [Main menu (Menu główne)] (Menu główne).

2. Wybrać ikonę  wyświetlaną na ekranie.

Pojawi się menu podrzędne.

WSKAZÓWKA: Jeśli menu się nie pojawi, przewinąć ekran za pomocą klawiszy  .

3. Wybrać opcję [Error message (Błąd wiadomości)] (Komunikat o błędzie).

Robot koszący wyszuka informacje o błędach i wyświetli listę kodów zgłoszonych błędów w kolejności od najnowszego.





4. Wybrać kod błędu, aby wyświetlić szczegóły.

► Rys.61

Pojawi się ekran szczegółów błędu.

5. Sprawdzić datę i godzinę wystąpienia błędu oraz treść komunikatu o błędzie.

► Rys.62

WSKAZÓWKA: Po przejrzaniu informacji można powrócić do poprzedniego ekranu menu, naciskając klawisz  lub przycisk . Nacisnąć klawisz , aby powrócić do ekranu menu podrzędnego [Others (Inne)] (Inne), lub przycisk , aby powrócić do ekranu [Main menu (Menu główne)] (Menu główne).

KONSERWACJA

▲PRZESTROGA: Przed przeprowadzeniem kontroli lub konserwacji należy zawsze upewnić się, że przełącznik zasilania robota koszącego został wyłączony. Ponadto przed przeprowadzeniem konserwacji stacji ładującej należy odłączyć zasilacz sieciowy od gniazda zasilania.

▲PRZESTROGA: Podczas przeprowadzania kontroli i konserwacji należy zawsze nosić rękawice i okulary ochronne. W przeciwnym razie może dojść do obrażeń ciała.

▲PRZESTROGA: W celu wymiany akumulatora należy skontaktować się z naszym biurem sprzedaży lub lokalnym dealerem.

W celu zachowania odpowiedniego poziomu BEZPIECZEŃSTWA i NIEZAWODNOŚCI produktu wszelkie naprawy i różnego rodzaju prace konserwacyjne lub regulacje powinny być przeprowadzane przez autoryzowany lub fabryczny punkt serwisowy narzędzi Makita, zawsze z użyciem oryginalnych części zamiennych Makita.

Czyszczenie

UWAGA: Nie stosować benzyny, rozpuszczalników, alkoholu itp. środków. Mogą one powodować odbarwienia, odkształcenia lub pęknięcia.

UWAGA: Maszynę należy okresowo czyścić. Fragmenty trawy mogą gromadzić się w podwoziu lub stacji ładującej.

UWAGA: Nie wolno myć maszyny myjką wysokociśnieniową. W przeciwnym razie może dojść do uszkodzenia lub awarii.

Czyszczenie robota koszącego

▲PRZESTROGA: Podczas czyszczenia noży kosiarki i pobliskich miejsc należy zachować ostrożność, aby się o nie nie skaleczyć.

▲PRZESTROGA: Podczas zakładania i zdejmowania górnej pokrywy należy zachować ostrożność, aby nie przytrzasnąć dłoni lub innych przedmiotów między pokrywą a podwoziem oraz aby nie skaleczyć dłoni o krawędzie pokrywy.

Wytrzeć do czysta powierzchnię górnej pokrywy i spód podwozia suchą ściereczką lub ściereczką zwilżoną rozcieńczonym środkiem czyszczącym o obojętnym odczynie. Dokładnie zetrzeć zabrudzenia i fragmenty trawy, które zgromadziły się na kółkach i wokół nich.

► Rys.63

WSKAZÓWKA: W przypadku silnych zabrudzeń umyć wodą. Po umyciu wodą zaleca się pozostawić maszynę do całkowitego wyschnięcia przed jej ponownym użyciem.

Między górną pokrywą a podwoziem mogą gromadzić się fragmenty trawy. Wykonać poniższe czynności, aby zdjąć górną pokrywę i wyczyścić górną część podwozia.

► Rys.64: 1. Górna pokrywa 2. Podwozie 3. Gumowy element ustalający 4. Trzonek wsuwany

Dociskając pokrywę wyświetlacza, podnieść i odłączyć kolejno części górnej pokrywy wskazane na ilustracji.

► Rys.65: 1. Górna pokrywa 2. Pokrywa wyświetlacza

WSKAZÓWKA: Podczas zdejmowania górnej pokrywy należy upewnić się, że wokół nie znajdują się żadne przeszkody.

WSKAZÓWKA: Górna pokrywa i podwozie są mocno złączone w trzech miejscach. Należy mocno pociągnąć górną pokrywę w górę, aż gumowe elementy ustalające wewnątrz pokrywy zostaną zdjęte z wsuwanych trzonków w podwoziu.

W celu ponownego założenia górnej pokrywy dopasować gumowe elementy ustalające pokrywy do wsuwanych trzonków w podwoziu i mocno docisnąć.

► **Rys.66**

WSKAZÓWKA: Należy sprawdzić, czy górna pokrywa została prawidłowo przymocowana do podwozia, unosząc ją z przodu i z boku. Niewłaściwe założenie może skutkować nieprawidłowym działaniem czujników.

Czyszczenie stacji ładującej

Wyczyścić zabrudzenia i fragmenty trawy zgromadzone na złączu ładowania i podstawie stacji ładującej.

► **Rys.67:** 1. Złącze ładowania 2. Podstawa stacji

Sprawdzanie noży kosiarki

Procedurę kontroli opisaną poniżej należy przeprowadzać raz w tygodniu.

1. Wyłączyć przełącznik zasilania robota koszącego i odwrócić go spodem do góry.

► **Rys.68**

2. Sprawdzić stan noży kosiarki i obracanie się podstawy noża.

Należy sprawdzić poniższe punkty.

- Czy podstawa noża obraca się przy zastosowaniu niewielkiej siły?
- Czy noże kosiarki są nadmiernie zużyte, popękane, wyszczerbione, wygięte itp.?

Podstawa noża i noże kosiarki

► **Rys.69:** 1. Stan prawidłowy 2. Zużycie (A: 17,5 mm lub mniej) 3. Pęknięcie 4. Wyszczerbienie 5. Wygięcie 6. Podstawa noża

3. Sprawdzić stan śrub mocujących noże kosiarki.

Należy wykręcić śruby mocujące, wykonując czynności opisane w sekcji „Wymiana noży kosiarki” (strona 50), i sprawdzić ich stan.

Śruba mocująca nóż kosiarki

► **Rys.70:** 1. Stan prawidłowy 2. Zużycie 3. Śruba mocująca

WSKAZÓWKA: Jeśli cotygodniowe kontrole nie wykazują nieprawidłowości, można zmniejszyć częstotliwość przeprowadzania kontroli.

WSKAZÓWKA: Okres eksploatacji noża kosiarki będzie się różnił zależnie od środowiska roboczego. Na skrócenie okresu eksploatacji szczególnie wpływ mają poniższe czynniki.

- Długi czas koszenia
- Duży obszar roboczy
- Trawa z grubymi łodygami i liśćmi
- Okres szybkiego wzrostu trawy
- Zanieczyszczenia, piasek i inne substancje znajdujące się na trawie

Wymiana noży kosiarki

⚠ OSTRZEŻENIE: Noże kosiarki należy wymieniać zgodnie z procedurą opisaną w niniejszej instrukcji. Wymienianie ich w inny sposób może skutkować wypadkiem lub obrażeniami ciała.

⚠ PRZESTROGA: Podczas wymieniania noży kosiarki należy zawsze nosić okulary i rękawice ochronne.

⚠ PRZESTROGA: Wymiana musi odbywać się na równej i stabilnej powierzchni.

UWAGA: Ostrza kosiarki należy wymieniać mniej więcej co 2–6 tygodni. Częstotliwość wymiany będzie się różnić zależnie od częstotliwości koszenia i stanu trawy.

UWAGA: W kosiarce znajdują się trzy noże. Należy wymieniać wszystkie trzy noże jednocześnie. Nawet jeśli tylko jeden nóż kosiarki został uszkodzony, należy wymienić wszystkie trzy noże.

UWAGA: Do wymiany noża kosiarki wymagane są następujące narzędzia. Narzędzia te należy przygotować wcześniej.

- Śrubokręt (krzyżakowy) (służy do zdejmowania i mocowania noży)
- Metalowy pręt lub śrubokręt $\Phi 6$ mm o długości co najmniej 160 mm (do mocowania podstawy noża)

Jeśli noże kosiarki są nadmiernie zużyte, pęknięte, wyszczerbione, wygięte itp. lub śruby mocujące noże kosiarki są zużyte, należy je wymienić, wykonując poniższe czynności.

1. Wyłączyć przełącznik zasilania robota koszącego i odwrócić go spodem do góry.

2. Unieruchomić podstawę noża.

Dopasować do siebie otwory w płycie ślizgowej, podstawie noża i osłonie noży, a następnie wsunąć metalowy pręt. Jeśli podstawa noża się nie obraca, oznacza to, że została prawidłowo unieruchomiona.

► **Rys.71:** 1. Metalowy pręt 2. Płyta ślizgowa 3. Podstawa noża 4. Osłona noży

3. Zdemontować noże kosiarki.

Za pomocą śrubokręta krzyżakowego wykręcić śruby mocujące noże kosiarki.

► **Rys.72:** 1. Śruba 2. Nóż kosiarki

WSKAZÓWKA: Podczas wykręcania śruby należy przytrzymać nóż kosiarki palcami. W przeciwnym razie nóż kosiarki może wpaść do szczeliny między górną pokrywą a podwoziem.

4. Przymocować nowe noże kosiarki.

Użyć śrub dostarczanych z nowymi nożami kosiarki. Po przymocowaniu sprawdzić, czy noże kosiarki obracają się wokół śrub.

► **Rys.73**

UWAGA: Aby zapobiec spadnięciu noży kosiarki, należy stosować się do poniższych punktów.

- Użyć śrub dostarczanych z nożami kosiarki. (Nie używać ponownie wykręconych śrub)
- Dokładnie dokręcić śruby, aby nie było żadnego luzu.

5. Wyjąć metalowy pręt unieruchamiający podstawę noża i z powrotem odwrócić robot koszący do zwykłego ustawienia.

► **Rys.74:** 1. Metalowy pręt

WSKAZÓWKA: Po wymianie noży kosiarki należy pamiętać o włączeniu przełącznika zasilania robota koszącego w celu ponownego uruchomienia.

Kontrole okresowe

Należy okresowo sprawdzać poniższe punkty.

Miejsce kontroli	Co należy sprawdzić	Środki zaradcze	Częstotliwość kontroli
Robot koszący	Czy występują nieprawidłowości związane z nożami kosiarki?	Jeśli koszenie nie odbywa się prawidłowo, wyłączyć przełącznik zasilania, sprawdzić noże kosiarki pod kątem zużycia, pęknięć lub wyszczerbień, a następnie w razie potrzeby wymienić noże kosiarki.	Raz w tygodniu
	Czy robot koszący przemieszcza się w sposób stabilny?	Jeśli robot koszący przemieszcza się w niestabilny sposób, wyłączyć przełącznik zasilania i sprawdzić, czy kółka i wały osiowe nie są uszkodzone, czy żadne ciała obce nie zostały zakleszczone lub czy śmieci bądź zanieczyszczenia nie zgromadziły się na kółkach i wałach osiowych. Jeśli nie rozwiąże to problemu, skontaktować się z naszym biurem sprzedaży.	Raz w miesiącu
	Czy występuje nietypowy dźwięk?	W przypadku występowania nietypowego dźwięku wyłączyć przełącznik zasilania i sprawdzić, czy w obracających się częściach kółek i noży kosiarki nie zostało zakleszczone żadne ciało obce. Jeśli nie rozwiąże to problemu, skontaktować się z naszym biurem sprzedaży.	Raz w miesiącu
	Czy dokowanie odbywa się prawidłowo?	Jeśli występuje problem z dokowaniem, wyłączyć przełącznik zasilania, ręcznie przesunąć robot koszący i sprawdzić, czy jest możliwe prawidłowe zadokowanie go w stacji ładującej. Jeśli prawidłowe zadokowanie nie jest możliwe, sprawdzić poniższe punkty. - Usunąć wszystkie przeszkody znajdujące się w pobliżu kółek. - Przymocować górną pokrywę w prawidłowy sposób. (Górna pokrywa powinna być zamocowana w trzech miejscach) - Jeśli podłoże pod podstawą stacji jest nierówne, wyrównać je.	Raz w miesiącu
Stacja ładująca	Czy wskaźnik stacji świeci na zielono?	Jeśli świeci/miga na czerwono lub jest wyłączony, koszenie jest niemożliwe. Sprawdź poniższe punkty i podjąć odpowiednie środki zaradcze. - Czy zasilacz sieciowy jest prawidłowo podłączony do gniazda zasilania? - Czy przewód wielożyłowy jest prawidłowo podłączony do zasilacza sieciowego i stacji ładującej? - Czy złącza przewodu ograniczającego są prawidłowo podłączone do stacji ładującej? - Czy łączniki są prawidłowo podłączone do przewodu ograniczającego? - Czy przewód ograniczający jest uszkodzony?	Gdy lampka LED robota koszącego świeci się lub miga na czerwono
	Czy stacja ładująca jest prawidłowo przymocowana?	Jeśli stacja ładująca przesuwa się, ponownie dokręcić kołki gwintowane za pomocą klucza imbusowego 6.	Raz w tygodniu
	Czy na złączach znajdują się ciała obce?	Niektóre ciała obce mogą zakłócać prawidłową łączność i ładowanie. Wyczyścić zabrudzenia na złączu ładowania i innych zaciskach.	Raz w tygodniu
	Czy przewód prowadzący wystaje z podstawy stacji?	Jeśli przewód prowadzący wystaje z rowka w podstawie stacji, wsunąć go ponownie.	Raz w tygodniu
Zasilacz sieciowy i przewód wielożyłowy	Czy wtyczka i złącza są prawidłowo podłączone i wsunięte do samego końca?	Jeśli w gnieździe zasilania lub złączu występują luzy, podłączyć je ponownie.	Raz w miesiącu
	Czy przewody są uszkodzone?	Jeśli powłoka przewodu jest zerwana lub znacząco uszkodzona, skontaktować się z naszym biurem sprzedaży.	Raz w miesiącu
Miejsce pracy	Czy znajdują się tam jakiegokolwiek ciała obce?	Usunąć wszelkie przedmioty, które mogłyby uszkodzić noże kosiarki lub zakleszczyć się między obracającymi się częściami robota koszącego. (Niewielkie kamienie, patyki, śmieci, sznurki itp.)	Raz w miesiącu
	Czy środowisko robocze uległo zmianie?	Zastosować następujące środki zaradcze. - Jeśli wysokość trawy przekracza 65 mm, przyciąć ją do tej lub mniejszej wysokości. - Usunąć chwasty, które są wyższe od trawy. - Wypełnić wszelkie dziury i wgłębienia oraz wyrównać miejscowe nierówności. - Nie używać w przypadku występowania głębokich kałuż lub nagromadzenia śniegu.	Raz w miesiącu
	Czy w instalacji przewodu ograniczającego i prowadzącego dostrzeżono nieprawidłowości?	Jeśli przewody nie przylegają ściśle do podłoża (są luźne), przymocować je ponownie kołkami.	Raz w miesiącu

Postępowanie po zakończeniu sezonu

Po zakończeniu sezonu koszenia należy przenieść poniższe części z miejsca, w którym są zamontowane, do pomieszczenia, w którym będą przechowywane.

- Robot koszący
- Stacja ładująca
- Zasilacz sieciowy
- Przewód wielożyłowy

UWAGA: Przed rozpoczęciem przechowywania należy naładować robot koszący.

WSKAZÓWKA: Przewód ograniczający i przewody prowadzące można pozostawić w miejscu montażu.

Przed rozpoczęciem przechowywania robota koszącego i stacji ładującej należy je wyczyścić. Ponadto należy wykonać poniższe czynności w celu zdemontowania poszczególnych części.

Odlączenie zasilacza sieciowego

1. Odlączyć zasilacz sieciowy od gniazda zasilania.
 2. Odlączyć przewód wielożyłowy.
 3. Jeśli zasilacz sieciowy jest przymocowany do ściany, zdjąć go ze ściany.
- Rys.75

WSKAZÓWKA: Elementy zasilacza sieciowego należy odłączać w kolejności zgodnej z oznaczeniami liczbowymi przedstawionymi na rysunku.

Demontaż stacji ładującej

PRZESTROGA: Podczas wykonywania tych czynności należy nosić rękawice.

1. Otworzyć pokrywę stacji ładującej i odłączyć przewód wielożyłowy.
► Rys.76
2. Odlączyć przewód ograniczający i przewód prowadzący od zacisków i wyjąć przewody ze stacji ładującej.
3. Usunąć kołki gwintowane z podstawy stacji za pomocą klucza imbusowego 6.
► Rys.77

Przechowywanie

PRZESTROGA: Przed rozpoczęciem przechowywania robota koszącego należy wyłączyć przełącznik zasilania.

Pozostawienie robota koszącego, który nie pracuje, na dłuższy czas z włączonym przełącznikiem zasilania może skutkować nadmiernym rozładowaniem akumulatora, co spowoduje, że jego dalsze używanie nie będzie możliwe.

UWAGA: Przed rozpoczęciem przechowywania stacji ładującej i przewodów należy wytrzeć zaciski i złącza do czysta suchą ściereczką itp. Przechowywanie zabrudzonych części może prowadzić do ich korozji i rdzewienia.

UWAGA: Śruby mocujące stację ładującą i zasilacz sieciowy należy włożyć do woreczka lub innego pojemnika; zachować ostrożność, aby ich nie zgubić.

Przechowywać w miejscu spełniającym następujące warunki.

- Płaskie, stabilne podłoże
- Miejsce nienarażone na bezpośrednie światło słoneczne, deszcz ani śnieg itp.
- Miejsce o niskiej wilgotności
- Miejsce niedostępne dla dzieci

WSKAZÓWKA: Robot koszący można przechowywać w pionie, jak przedstawiono na rysunku. W przypadku przechowywania w pionie także należy wybrać płaskie i stabilne podłoże.

► Rys.78

Utylizacja tego produktu

Przekazując ten produkt do utylizacji, należy postępować zgodnie z lokalnymi przepisami. Poszczególne części należy utylizować osobno we właściwy sposób.

OSTRZEŻENIE: Robot koszący zawiera akumulator. Przed przekazaniem tego produktu do utylizacji należy wyjąć akumulator i zutylizować go osobno. Jeśli akumulator nie zostanie zutylizowany osobno, może dojść do wypadku lub obrażeń ciała na skutek jego rozerwania, pożaru lub powstania dymu.

OSTRZEŻENIE: Nie należy wykonywać prac mokrymi dłońmi. Mogłoby to spowodować porażenie prądem elektrycznym.

PRZESTROGA: Podczas pracy należy nosić rękawice.

WSKAZÓWKA: W celu wyjęcia akumulatora konieczne jest rozmontowanie podwozia. Należy przygotować śrubokręt krzyżakowy.

Wymowowanie akumulatora

PRZESTROGA: Akumulator należy wyjmować tylko przed przekazaniem tego produktu do utylizacji.

PRZESTROGA: W celu wymiany akumulatora należy skontaktować się z naszym biurem sprzedaży lub lokalnym dealerm. Samodzielna wymiana akumulatora może spowodować, że maszyna przestanie być wodoodporna.

1. Wyłączyć przełącznik zasilania robota koszącego.
2. Zdjąć górną pokrywę.
► Rys.79: 1. Przełącznik zasilania 2. Górna pokrywa 3. Podwozie
3. Poluzować śruby (14 szt.) w górnej części podwozia i zdjąć górną obudowę.
► Rys.80: 1. Górna obudowa
4. Odłączyć złącza (2) podłączone do akumulatora.
► Rys.81: 1. Pokrywa akumulatora 2. Złącze (małe) 3. Złącze (duże)

WSKAZÓWKA: W przypadku trudności z wykonaniem czynności należy odłączyć złącze podłączone do górnej obudowy.

5. Odłączyć złącza (3) podłączone do płytki głównej.
► Rys.82: 1. Płytkę główną 2. Złącze (duże) 3. Złącze (małe)
6. Wykręcić śruby pokrywy akumulatora (3 szt.).
► Rys.83: 1. Pokrywa akumulatora
7. Zdjąć pokrywę akumulatora, a następnie wyjąć akumulator wraz z podkładką.
► Rys.84: 1. Pokrywa akumulatora 2. Akumulator 3. Podkładka
8. Wyjąć akumulator z podkładki.

Akumulator należy zutylizować zgodnie z lokalnymi przepisami.

PRZESTROGA: Wyjętego akumulatora nie wolno demontować.

UKŁAD ZABEZPIECZEŃ

Układ zabezpieczeń i wskazanie błędu

Robot koszący jest wyposażony w układ zabezpieczeń. Po wystąpieniu błędu układ zabezpieczeń zostaje aktywowany i automatycznie zatrzymuje wszystkie silniki. Szczegóły błędu wraz z kodem są wyświetlane na ekranie LCD.

Kod	Szczegóły błędu	Przyczyna	Działanie
E012	Problem z silnikiem prawego kółka	Ciała obce, takie jak trawa lub gałęzie, uniemożliwiają obrót kółek lub silnik napędowy jest przeciążony z powodu wielokrotnych kolizji.	Sprawdzić kółka i usunąć ciała obce. Sprawdzić także, czy obszar roboczy jest zgodny ze środowiskiem roboczym określonym w instrukcji obsługi. Po chwili ponownie uruchomić maszynę.
E013	Problem z silnikiem lewego kółka		
E020	Przeciążenie silnika noża	Silnik noża jest z jakiegoś powodu przeciążony. Na przykład ciała obce, takie jak trawa lub gałęzie, blokują obrót podstawy noża.	Sprawdzić obszar wokół podstawy noża i usunąć ciała obce. Po chwili ponownie uruchomić maszynę.
E021	Problem z silnikiem noża		
E030	Przeciążenie silnika sterującego wysokością cięcia	Silnik sterujący wysokością cięcia jest z jakiegoś powodu przeciążony. Na przykład ciała obce, takie jak trawa lub gałęzie, blokują ruch mechanizmu regulacji wysokości cięcia.	Sprawdzić mechanizm regulacji wysokości cięcia i usunąć ciała obce.
E031	Problem z silnikiem sterującym wysokością cięcia		
E040	Brak sygnału pochodzącego z przewodu	Zasilacz sieciowy, przewód wielożyłowy lub przewód ograniczający jest uszkodzony lub któryś z tych elementów jest nieprawidłowo podłączony.	Sprawdzić wskaźnik na stacji ładującej. Kolor zielony/świeci się: skontaktować się z dealerm lub biurem sprzedaży. Kolor czerwony/miga: sprawdzić przewód ograniczający i podłączyć go ponownie. Wymienić w przypadku uszkodzenia. Wyl.: sprawdzić zasilacz sieciowy oraz przewód wielożyłowy i podłączyć je ponownie. Wymienić w przypadku uszkodzenia.
		Poszczególne kody kanałów maszyny i stacji ładującej różnią się.	Odpowiednio zmienić kod kanału sygnału pochodzącego z przewodu w menu [Security (Bezpieczeństwo)] (Zabezpieczenia).
		Maszyna znajduje się zbyt daleko od przewodu ograniczającego.	Zmienić położenie przewodu ograniczającego w taki sposób, by cały obszar roboczy znajdował się w odległości maksymalnie 35 m od przewodu.
		Sygnały są blokowane przez znajdujące się w pobliżu metalowe obiekty (ogrodzenia, stal zbrojeniowa) i zakłócenia generowane przez inne urządzenia.	Zwiększyć siłę sygnału w obszarze roboczym, zwiększając liczbę znajdujących się w nim wysp, zmniejszając obszar roboczy itp.

Kod	Szczegóły błędu	Przyczyna	Działanie
E041	Poza obszarem roboczym	Nieprawidłowe podłączenie lub montaż przewodu ograniczającego. Przykładowo przewody ograniczające krzyżują się ze sobą lub maszyna wydostaje się poza obszar roboczy z powodu dużego nachylenia.	Sprawdź, czy przewody ograniczające są prawidłowo zamontowane i podłączone do stacji ładującej. Informacje na temat sposobu montażu znajdują się w rozdziale dotyczącym montażu przewodu ograniczającego w przewodniku konfiguracji.
		Sygnaly są blokowane przez znajdujące się w pobliżu metalowe obiekty (ogrodzenia, stal zbrojeniowa) i zakłócenia generowane przez inne urządzenia.	Zwiększyć siłę sygnału w obszarze roboczym, zwiększając liczbę znajdujących się w nim wysp, zmniejszając obszar roboczy itp.
		Występują zakłócenia powodowane przez inne urządzenia znajdujące się w pobliżu.	Odpowiednio zmienić kod kanału sygnału pochodzącego z przewodu w menu [Security (Bezpieczeństwo)] (Zabezpieczenia). Zmienić także położenie przewodów ograniczających w taki sposób, aby znajdowały się w odległości ponad 1 m od siebie.
E051	Tymczasowy problem	Temperatura maszyny jest wysoka lub przycisk „STOP” pozostaje aktywny po wydaniu polecenia koszenia.	Uruchomić ponownie maszynę za jakiś czas lub zwołać przycisk „STOP”, zamykając pokrywę wyświetlacza po wydaniu polecenia koszenia.
E060	Rozładowany akumulator	Maszyna nie mogła znaleźć stacji ładującej.	Sprawdź montaż przewodu ograniczającego i przewodu prowadzącego. Informacje na temat sposobu montażu znajdują się w rozdziale dotyczącym montażu przewodu ograniczającego i prowadzącego w przewodniku konfiguracji.
		Podczas pracy w obszarze podrzędnym ustawiono opcję koszenia [Auto mowing (Automatycznie koszenie)] (Koszenie automatyczne).	Podczas pracy w obszarze podrzędnym ustawić opcję koszenia [Mowing without charging (Koszenie bez ładowania)] (Koszenie bez ładowania). Maszyna nie może wrócić do stacji ładującej podczas pracy w obszarze podrzędnym.
		Akumulator jest wyczerpany.	Zadokować maszynę w stacji ładującej w celu jej naładowania.
E064	Niski stan naładowania akumulatora	Akumulator jest rozładowany w zbyt dużym stopniu. Akumulator jest wyczerpany.	Jeśli problem będzie nadal występował, skontaktować się z dealerem lub biurem sprzedaży.
E080	Problem dotyczący układu elektrycznego	Wystąpił tymczasowy problem dotyczący układu elektrycznego lub oprogramowania sprzętowego w produkcie.	Ponownie uruchomić maszynę. Jeśli problem będzie nadal występował, skontaktować się z dealerem lub biurem sprzedaży.
E100	Zablokowanie	Tyłne kółka obracają się z powodu błotnistego podłoża.	Zapobiegać obracaniu się tylnych kółek, wyrównując podłoże lub ograniczając obszar roboczy przewodem ograniczającym.
E101	Problem dotyczący dokowania	Dokowanie maszyny w stacji ładującej nie powiodło się lub w stacji wystąpił błąd.	Wyczyścić poszczególne zaciski. Jeśli stacja ładująca jest nachylona lub ustawiona pod kątem, ustawić ją na płasko. Jeśli wskaźnik stacji ładującej świeci się na czerwono, wyjąć wtyczkę, odczekać chwilę, a następnie ponownie uruchomić stację ładującą.
E102	Spodem do góry	Maszyna jest znacznie nachylona lub odwrócona.	Skorygować ustawienie maszyny.
E103	Nachylenie kosiarki	Nachylenie maszyny wykracza poza dozwolony zakres.	Przenieść maszynę na płaski obszar. Zmienić położenie przewodu ograniczającego w taki sposób, by duże nachylenia znajdowały się poza obszarem roboczym.
E104	Podniesienie	Czujnik podniesienia został aktywowany, ponieważ maszyna uderzyła w przeszkodę lub na nią najechała.	Zachować odległość między przeszkodą a obszarem roboczym i ponownie uruchomić maszynę.
E105	Problem z czujnikiem kolizji	Górna pokrywa nie może powrócić do standardowego położenia.	W przypadku kontaktu maszyny z przeszkodą odsunąć maszynę od przeszkody. Usunąć zanieczyszczenia lub ciała obce spomiędzy górnej pokrywy a podwozia i upewnić się, że górna pokrywa przesuwają się swobodnie na wsuwanych trzonkach.
E200	Problem z czujnikiem pętli	Czujnik przewodu działa nieprawidłowo lub nie działa.	Skontaktować się z dealerem lub biurem sprzedaży.
E201	Problem z czujnikiem nachylenia	Brak komunikacji z czujnikiem nachylenia.	
E202	Problem z przełącznikiem zatrzymywania	Skuteczność przycisku „STOP” uległa obniżeniu.	
E203	Problem z czujnikiem IMU	Brak komunikacji z czujnikiem IMU.	
E204	Problem z czujnikiem wysokości cięcia	Czujnik mechanizmu podnoszenia działa nieprawidłowo lub nie działa; wystąpił błąd połączenia.	
E206	Problem z czujnikiem podniesienia	Skuteczność czujnika podniesienia uległa obniżeniu.	

ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW

Jeśli użytkownik uważa, że wystąpiła usterka

Przed zleceniem naprawy lub przesłaniem zapytania należy sprawdzić, czy poniższe informacje mają zastosowanie.

Nieprawidłowe działanie	Prawdopodobna przyczyna (usterka)	Rozwiązanie
Ekran LCD nie działa.	Czy zasilanie robota koszącego jest wyłączone?	Włączyć zasilanie robota koszącego. (Patrz sekcja „Włączanie/wyłączenie zasilania”).
Robot koszący nie pracuje.	Czy wystąpił błąd robota koszącego? (Czy lampka LED miga na czerwono?)	Robot koszący nie pracuje w przypadku wystąpienia błędu. Sprawdź kod błędu. (Patrz sekcja „UKŁAD ZABEZPIECZEŃ”).
	Czy wystąpił błąd stacji ładującej?	Sprawdź wskaźnik stacji. Rozwiązania opisano w rozdziale „Rozpoczynanie koszenia”.
	Przewód ograniczający może być uszkodzony.	Sprawdź wskaźnik stacji. Rozwiązania opisano w rozdziale „Rozpoczynanie koszenia”.

Nieprawidłowe działanie	Prawdopodobna przyczyna (usterka)	Rozwiązanie
Robot koszący nie może zadokować się w stacji ładującej.	Stacja ładująca jest odkształcona.	Umieścić stację ładującą stabilnie na równej powierzchni. Informacje na temat montażu stacji ładującej znajdują się w rozdziale „Miejsce montażu stacji ładującej” w przewodniku konfiguracji.
	Przewód prowadzący nie został poprowadzony prosto ze stacji ładującej lub odległość jest niewłaściwa.	Poprowadzić przewód prowadzący w linii prostej od stacji ładującej na odległość co najmniej 2 m. Informacje na temat montażu przewodów prowadzących znajdują się w rozdziale „Warunki montażu przewodu prowadzącego” w przewodniku konfiguracji.
	Przewód prowadzący nie jest prawidłowo przymocowany do stacji ładującej.	Przymocować przewód prowadzący, wsuwając go do rowka na środku podstawy stacji ładującej. Informacje na temat montażu przewodu prowadzącego znajdują się w rozdziale „Rozmieszczanie przewodu prowadzącego” w przewodniku konfiguracji.
	Tylne kółka robota koszącego lub stacja ładująca są zabrudzone.	Wyczyścić tylne kółka robota koszącego i podstawę stacji ładującej.
	Złącza ładowania robota koszącego lub stacji ładującej są zabrudzone.	Wyczyścić złącza ładowania. Jeśli mimo wyczyszczenia problem nadal występuje lub złącza są zużyte w znacznym stopniu, skontaktować się z biurem sprzedaży lub lokalnym dealerem.
Robot koszący nie powraca do stacji ładującej.	W trakcie okresu aktywnego wyszukiwania sygnału prowadzącego robot koszący nie powraca na podstawie sygnału z przewodu ograniczającego.	Jeśli przewód prowadzący nie jest zamontowany, ustawić okres aktywnego wyszukiwania sygnału prowadzącego na 0 minut. Informacje na temat konfiguracji tego ustawienia znajdują się w rozdziale „Ustawianie okresu aktywnego wyszukiwania sygnału prowadzącego”.
	Robot koszący nie opuszcza stacji ładującej po zmianie obszaru roboczego.	Zwolnić robot koszący ze stacji ładującej w celu zapisania pola magnetycznego otoczenia w pamięci. Informacje na temat konfiguracji tego ustawienia znajdują się w rozdziale „Navigation preferences (Preferencje dotyczące przemieszczania)”.
	Robot koszący nie może powrócić na podstawie sygnału z przewodu ograniczającego, ponieważ przewód ograniczający został nieprawidłowo rozmieszczony w pobliżu stacji ładującej.	Poprowadzić przewód ograniczający w linii prostej po obu stronach stacji ładującej na odległość co najmniej 1,5 m. Informacje na temat montażu przewodów ograniczających znajdują się w rozdziale „Rozmieszczanie przewodu ograniczającego” w przewodniku konfiguracji.
Akumulator nie ładuje się.	Jeśli akumulator jest całkowicie rozładowany, ładowanie może rozpocząć się po pewnym czasie.	Zadokować robot koszący z włączonym głównym przełącznikiem zasilania w stacji ładującej i poczekać na rozpoczęcie ładowania. Jeśli problem będzie nadal występował, skontaktować się z biurem sprzedaży lub lokalnym dealerem.
	Złącza ładowania robota koszącego lub stacji ładującej są zabrudzone.	Wyczyścić złącza ładowania. Jeśli mimo wyczyszczenia problem nadal występuje lub złącza są zużyte w znacznym stopniu, skontaktować się z biurem sprzedaży lub lokalnym dealerem.
Robot koszący pozostaje w stacji ładującej przez długi czas i nie rozpoczyna koszenia.	Pokrywa wyświetlacza jest zamknięta, ale nie wciśnięto przycisku rozpoczynania koszenia.	Zamknąć pokrywę wyświetlacza po naciśnięciu przycisku rozpoczynania koszenia. Instrukcje znajdują się w rozdziale „Rozpoczynanie koszenia”.
	Po powrocie do stacji ładującej robot koszący znajduje się w trybie gotowości.	Sprawdzić opcje działania po naładowaniu. Instrukcje znajdują się w rozdziale „Preferencje dotyczące parkowania”.
	Robot koszący nie działa, jeśli temperatura akumulatora jest zbyt wysoka lub zbyt niska.	Po chwili ponownie uruchomić robot koszący.
Nietypowe drgania/dźwięki	Noż kosiarki jest uszkodzony.	Sprawdzić stan noży kosiarki i wymienić je oraz śruby na nowe. Informacje na temat sposobu wymiany znajdują się w rozdziale „Wymiana noży kosiarki”.
	Ciało obce utknęło w nożu kosiarki.	Sprawdzić obszar wokół noża kosiarki i usunąć ciała obce.
Robot koszący pracuje o niezaplanowanej godzinie/w niezaplanowany dzień.	Data i godzina robota koszącego są nieprawidłowe.	Sprawdzić datę i godzinę robota koszącego. Informacje na temat konfigurowania harmonogramu znajdują się w rozdziale „Zmiana ustawień daty i godziny”.
	Przypadkowe zaplanowanie koszenia.	Zmienić harmonogram koszenia. Instrukcje znajdują się w rozdziale „Planowanie koszenia”.
Robot koszący przemieszcza się, ale silnik noża tnącego nie obraca się.	Robot koszący właśnie zaczął się przemieszczać lub wraca do stacji ładującej.	Silnik noża nie obraca się, jeśli robot koszący właśnie zaczął się przemieszczać lub gdy wraca do stacji ładującej.
Krótki czas koszenia	Noże kosiarki są zużyte i zwiększyło się obciążenie silnika noży.	Wymienić noż kosiarki. Informacje na temat sposobu wymiany znajdują się w rozdziale „Wymiana noży kosiarki”.
	Kończy się okres eksploatacji akumulatora.	Skontaktować się z biurem sprzedaży lub lokalnym dealerem.
Krótki czas koszenia i ładowania	Kończy się okres eksploatacji akumulatora.	Skontaktować się z biurem sprzedaży lub lokalnym dealerem.
	Silnik noża jest z jakiegoś powodu przeciążony.	Skontaktować się z biurem sprzedaży lub lokalnym dealerem.
Nierówne koszenie trawnika	Harmonogram koszenia jest zbyt krótki, by skosić cały obszar roboczy.	Zmniejszyć wielkość obszaru roboczego lub wydłużyć harmonogram. Instrukcje znajdują się w rozdziale „Planowanie koszenia”.
	Noże kosiarki są zużyte i zwiększyło się obciążenie silnika noży.	Wymienić noż kosiarki. Informacje na temat sposobu wymiany znajdują się w rozdziale „Wymiana noży kosiarki”.
	Trawnik jest zbyt długi dla ustawionej wysokości cięcia.	Zmienić wysokość cięcia lub wcześniej przyciąć trawnik na wysokość maksymalnie 65 mm. Informacje na temat konfigurowania znajdują się w rozdziale „Ustawianie wysokości cięcia”.
	Trawa, gałęzie lub inne ciała obce uniemożliwiają obrót podstawy noża lub kółek.	Sprawdzić podstawę noża lub kółka i usunąć ciała obce.

Nieprawidłowe działanie	Prawdopodobna przyczyna (usterka)	Rozwiązanie
Na trawniku powstały koleiny.	Robot koszący wielokrotnie porusza się po tej samej ścieżce.	Wyregulować szerokość podczas przemieszczania z przesunięciem. Informacje na temat konfigurowania znajdują się w rozdziale „Regulacja szerokości podczas przemieszczania z przesunięciem”.
Brak możliwości przemieszczania się po ścieżce.	Ścieżka jest wąska.	Szerokość ścieżki musi wynosić co najmniej 150 cm. Informacje na temat montażu przewodów ograniczających znajdują się w rozdziale „Warunki montażu przewodu ograniczającego” w przewodniku konfiguracji.
Robot koszący nie może przemieścić się nad dwoma przewodami ograniczającymi prowadzonymi w kierunku wyspy i z powrotem.	Przewody ograniczające prowadzące w kierunku wyspy i z powrotem są od siebie oddalone.	Zbliżyć (0 cm) dwa przewody ograniczające prowadzące w kierunku wyspy i z powrotem. Informacje na temat montażu przewodów ograniczających znajdują się w rozdziale „Rozmieszczanie przewodu ograniczającego” w przewodniku konfiguracji.
Nie jest możliwe przycinanie spiralne.	Nie upłynęło jeszcze 30 minut standardowego koszenia.	Przycinanie spiralne rozpoczyna się po wykryciu gęstej trawy, gdy upłynie około 30 minut standardowego koszenia trawnika. Więcej informacji zawiera rozdział „Koszenie nieskoszonej trawy”
Zapomnienie kodu PIN.	-	Skontaktować się z dealerem lub biurem sprzedaży.

Tartalomjegyzék

BEVEZETÉS.....	56	A nyírási magasság meghatározása.....	65
Műszaki adatok	56	Navigációs beállítások	65
Szimbólum jelek	57	A vezetőjel aktív keresési időszakának beállítása	65
Rendeltetés	57	Fű nyírása a határ közelében	66
Biztonsági intézkedések.....	57	Állítsa be a mozgási távolságot a fűnyírás kezdőpontjáig.....	66
Zaj	58	Az indulási mód kiválasztása a töltőállomásról	66
Megfelelőségi nyilatkozatok	58	Az indulási szögek beállítása a töltőállomástól	67
Alkatrészek megnevezése.....	58	Az eltolásos navigáció szélességének beállítása	67
Külön értékesített tételek bemutatása	58	Nyíratlan fű nyírása	68
ELŐKÉSZÜLETEK	59	Biztonsági beállítások	68
Be-/kikapcsolás	59	A riasztási idő beállítása	68
A robotfűnyíró töltése	59	A PIN-kód megváltoztatása	69
Amit használat előtt meg kell érteni	59	A vezeték jel interferenciájának megelőzése	69
HOGYAN HASZNÁLJUK	60	A robotfűnyíró védelme a lopás ellen.....	69
Vezérlőpanel műveletek	60	Egyéb beállítások.....	69
Fűnyírás megkezdése	60	Felhasználói beállítások mentése/betöltése	69
A fűnyírás leállítása	61	A dátum és idő beállításainak módosítása.....	69
BEÁLLÍTÁSI MENÜK.....	61	A kijelző nyelvének megváltoztatása	70
Fűnyírás megkezdése menü.....	62	A felhasználói beállítások visszaállítása	70
Fűnyírás automatikus működéssel és töltéssel	62	A termékinformációk böngészése.....	70
Nyírás automatikus töltés nélkül	62	A LED BE/KI idejének kezelése	70
Az automatikus fűnyírás indítása a kívánt időpontban (az ütemez-	63	A működési hibák részleteinek ellenőrzése	70
zett fűnyírás felfüggesztése).....	63	KARBANTARTÁS	71
Nyírás spirálmintával	63	Tisztítás	71
Parkbeállítások	63	A fűnyírókések vizsgálata	71
A robotfűnyíró visszahelyezése a töltőállomásra	63	A fűnyírópengék cseréje	71
A robotfűnyíró visszahelyezése a töltőállomásra és a működés	63	Időszakos ellenőrzések	72
újraindítása a tervezett időpontban.....	63	Kezelés az idény vége után	73
A robotfűnyíró visszahelyezése a töltőállomásra és a működés	64	A termék ártalmatlanításakor	73
újraindítása az előre beállított ütemezés szerint.....	64	VÉDELMI RENDSZER	73
Fűnyírási beállítások.....	64	Védelmi rendszer és hibajelzés	73
A fűnyírási terület módosítása és regisztrálása	64	HIBAE LHÁRÍTÁS	75
Fűnyírás ütemezése	64	Ha úgy gondolja, hogy meghibásodott	75

BEVEZETÉS

Műszaki adatok

Típus:		RM350D
Névleges feszültség		18 V, egyenáram
Akkumulátor kapacitás		5,0 Ah
Méretek (H x Sz x M)		700 mm x 560 mm x 270 mm
Tömeg		13,7 kg
Üresjárat fordulatszám	Penge motor	2 300 min ⁻¹
Maximális nyírási terület		3 500 m ²
Maximális mászási szög lejtőn		26° (49%)
Fűnyírókés		Visszalengő penge 3 penge
A csere fűnyírókés alkatrész azonosítója		1913M9-3
Fűnyírási szélesség		240 mm
Vágási magasság		20 mm - 60 mm 9 fokozatú elektromos állítás 5 mm-es lépésekben
Védettségi fokozat		IPX4
Alkalmazható AC-adapter		AAD01
Alkalmazható töltőállomások		RST001
Határolóhuzal Vezetőhuzal	Működési frekvenciasáv	3,3 kHz - 50 kHz
	Maximális mágneses térerősség (EN303 447 szerint méve)	38 dBμA/m

- Folyamatos kutató- és fejlesztőprogramunk eredményeként az itt felsorolt tulajdonságok figyelmeztetés nélkül megváltozhatnak.
- A főbb funkciók és az AC-adapter országonként változhatnak.
- Súly, az EPTA 01/2014 eljárás szerint

Szimbólum jelek

A következőkben a berendezésben esetleg használt jelképek láthatók. A szerszám használata előtt bizonyosodjon meg arról hogy helyesen értelmezi a jelentésüket.



FIGYELMEZTETÉS – A gép használata előtt olvassa el felhasználói útmutatót.



FIGYELMEZTETÉS – Működés közben tartson biztonságos távolságot a géptől. A gép tárgyakat dobhat ki és sérülést okozhat.



FIGYELMEZTETÉS – Állítsa be a lopásgátló funkciót, majd kapcsolja ki a gépet, mielőtt a gépen dolgozna vagy felemeli. Ellenkező esetben a fűnyírópenge a keze és a lába sérülését okozhatja. Ennek a gépnek a letiltó eszköze egy újraindítási zár PIN-kóddal. Az újraindítási zárat a lopásgátló funkció beállításában működtesse. Ha az újraindítási zár be van kapcsolva, a gép újraindításához meg kell adnia a PIN-kódot.



FIGYELMEZTETÉS – Ne üljön fel a gépre. Ellenkező esetben a fűnyírópenge a keze és a lába sérülését okozhatja.



Csak EU-tagállamok számára
Mivel a berendezésben veszélyes alkatrészek vannak, az elektromos és elektronikus berendezések, akkumulátorok és elemek hulladékaik negatív hatással lehetnek a környezetre és az emberi egészségre. Az elektromos és elektronikus készülékeket vagy akkumulátorokat ne dobja a háztartási szemétkorba! Az elektromos és elektronikus berendezések hulladékairól és az akkumulátorokról és elemekről, valamint az akkumulátorok és elemek hulladékáról szóló európai irányelvnek, valamint a nemzeti jogszabályokhoz történő adaptálásának megfelelően a használt elektromos berendezéseket, elemeket és akkumulátorokat külön kell tárolni, és a települési hulladék elkülönített gyűjtőhelyére kell szállítani a környezetvédelmi előírásoknak megfelelően. Ezt jelzi a berendezésben elhelyezett áthúzott kerek kuka szimbólum.

Rendeltetés

Ezt a gépet automata nyírásra és töltésre tervezték.

Biztonsági intézkedések

- Figyelmeztetés - Ne érjen a forgó pengékhez.**
Ha így tesz, sérülést szenvedhet.
- A szerszámot nem használhatják gyerekek, csökkent fizikai, érzékelési vagy értelmi képességű személyek, illetve a szerszám használatával kapcsolatban tapasztalattal nem rendelkező, a jelen használati utasításban nem ismerő személyek. A helyi szabályozások korlátozhatják a kezelő életkorát.**
- Ne engedje, hogy gyermekek a közelben legyenek, és ne játsszanak a géppel, amikor az működik.**
- Ne érintse meg a fűnyíró pengéit vagy kerekeit, amíg azok teljesen le nem állnak.**
- Ne töltsen a gépet a mellékelt töltőállomáson kívül mással. Ne használjon a használati kézikönyvben leírtaktól eltérő AC-adaptert.**
- Amikor a belső akkumulátort élettartama végén ártalmatlanítja, tartsa be az akkumulátor ártalmatlanítására vonatkozó helyi előírásokat. Az akkumulátor eltávolításával kapcsolatban olvassa el a következő „A termék ártalmatlanításakor” című fejezetet.**
- A következő esetekben kapcsolja ki a robotfűnyíró főkapcsolóját.**
 - A gépben elakadt idegen anyagok eltávolításakor.
 - A gép vagy a töltőállomás ellenőrzése, tisztítása vagy rajta végzett munka előtt.
Szállítsa ki az AC-adapter tápkábelét a töltőállomás ellenőrzése, tisztítása vagy a rajta végzett munka előtt.
 - Amikor idegen tárgyba ütközést követően megvizsgálja a gépet, hogy nem sérült-e.
 - Ha a gép rendellenesen rezegni kezd. Ebben az esetben az újraindítás előtt ellenőrizze, hogy a gép nem sérült-e.

- Használat előtt ellenőrizze a gépet, a perifériás eszközöket, a tápkábel és a hosszabbítókábel, hogy megbizonyosodjon arról, hogy nincs-e rajta sérülés vagy előregedés jele.**
- Soha ne működtesse a gépet vagy a perifériákat hibás védőburkolatokkal vagy pajzsokkal, biztonsági berendezések nélkül, illetve sérült vagy elkopott kábelekkal.**
- Ne csatlakoztasson sérült kábel a tápegységhez. Ha a tápegységhez csatlakoztatott kábel megsérült, ne érintse meg a kábel, mielőtt leválasztotta volna a tápegységről. Ellenkező esetben áramütés érheti.**
- Szerelje fel az AC-adaptert és a captire kábel a fűnyírás területen kívülre. Ellenkező esetben a kábel megsérülhet vagy áramütés következhet be.**
- Baleset vagy meghibásodás esetén azonnal hagyja abba a gép használatát.**
- Azonnal hagyja abba a gép használatát, ha az elektrolit szivárog.**
- Húzza ki a tápkábel a konnektorból, ha a kábel használat közben megsérül.**
- Javasoljuk, hogy a captire kábel tápdugóját csak olyan tápáramkörhöz csatlakoztassa, amelyet 30 mA vagy kisebb kioldóáramú hibaáram-védőkapcsoló (RCD) véd.**
- Ne használja ezt a készüléket vagy a perifériákat rossz időben, különösen akkor, ha villámlás veszélye áll fenn.**
- Azonnal hagyja abba a gép használatát, ha rendellenes vibráció lép fel.**
- Ha a gépet közterületen használja, a munkaterület körül figyelmeztető táblákat kell kihelyezni. A figyelmeztető táblákon a következő szöveges tartalmat kell megjeleníteni. „Figyelmeztetés! Automata fűnyíró! Maradjon távol a géptől! Vigyázzon a gyerekekre!”**

► Ábra1

- Az AC-adapter tápkábele nem cserélhető. Ha a tápkábel megsérül, az AC-adaptert ártalmatlanítani kell.**
- Ha a munkaterület közúthoz csatlakozik, a munkaterület és a közút között határt kell kialakítani. Ellenkező esetben a gép a közútra nyúlhat és balesetet okozhat.**
- Használat előtt győződjön meg arról, hogy nincsenek emberek, háziállatok vagy kisállatok a munkaterületen. Beszorulhatnak a gépbe, ami sérülést okozhat.**
- Ne használja az AC-adaptert esőnek, nedvességnek kitett vagy egyéb módon nyirkos helyen. Ellenkező esetben áramütés érheti.**
- Ne érintse meg nedves kézzel az AC-adapter hálózati csatlakozóját. Ellenkező esetben áramütés érheti.**
- Csatlakoztassa az AC-adapter hálózati csatlakozóját egy kültéri konnektorhoz.**
- Viseljen kesztyűt a vezetékek felszerelésekor és eltávolításakor. Ellenkező esetben a vezetékek sérülést okozhatnak.**
- Ügyeljen arra, hogy ne üsse meg az ujjait vagy a kezét a kalapáccsal a csapok beverésekor.**
- Úgy szerelje fel a vezetékeket, hogy ne lógjanak a levegőben. Ellenkező esetben a lába beakadhat, ami sérülést okozhat.**
- Vigyázzon, hogy az érintkező fedél kinyitásakor vagy bezárásakor ne csipje be az ujját.**
- Ne érintse meg a fűnyíró pengéit, miközben azok emelkednek vagy süllyednek. Az ujjai beakadhatnak, ami sérülést okozhat.**
- Vigyázzon, hogy a kijelző fedél kinyitásakor vagy bezárásakor ne csipje be az ujját.**
- Tartsa távol arcát a forgó gumibroncsoktól és fűnyírókésektől. A ruhája beakadhat, ami fulladást okozhat.**
- Működés közben ne nézzen a fűnyírókésekbe. A repülő tárgyak a szemébe kerülhetnek.**
- Ne érjen a forgó kerekekhez. Az ujjai beakadhatnak, ami sérülést okozhat.**
- Ügyeljen arra, hogy a fűnyíró késeket megfelelően szerelje fel a jelen használati kézikönyv szerint. Ellenkező esetben a fűnyírókések váratlanul kilazulhatnak, ami sérülést okozhat.**
- A gépet úgy szállítsa, hogy a fűnyírópenge oldala öntől elfelé nézzen. Ellenkező esetben hozzáérhet a kerekekhez és a fűnyírókésekhez, ami sérülést okozhat.**
- Ezt a gépet a markolatánál fogva szállítsa. Ha nem a markolatnál fogva viszi, a gép instabil lesz, és leeshet, ami sérülést okozhat.**

Fontos biztonsági utasítások az akkumulátorhoz

- A robotfűnyíró használata előtt olvassa el az összes utasítást és figyelmeztető jelölést.**
- Ha a működési idő nagyon lerövidült, azonnal hagyja abba a használatot. Ez a túlmelegedés, esetleges égések és akár robbanás veszélyével is járhat.**

3. Ne tárolja és használja gépet a olyan helyen, ahol a hőmérséklet elérheti vagy meghaladhatja az 45 °C-t (113 °F).
4. Ne égesse el az akkumulátort még akkor sem, ha az teljesen elhasználódott. Az akkumulátor a felforrósodás miatt felrobbanhat.
5. A készülékben található lítium-ion akkumulátorokra a veszélyes árukkal kapcsolatos előírások vonatkoznak. A termék pl. harmadik felek, fuvarozó cégek stb. által történő szállítása esetén minden esetben tartsa szem előtt a csomagoláson és a címkén található speciális követelményeket. A termék szállításra történő felkészítése esetén vegye fel a kapcsolatot egy veszélyes anyagokkal foglalkozó szakemberrel. Kérjük, hogy az esetlegesen szigorúbb nemzeti előírásokat is vegye figyelembe.
6. Ne használja a gépet nagyfeszültségű elektromos áramátviteli vezetékek közelében. Ha így tesz, a gép vagy az akkumulátor meghibásodását vagy elromlását okozhatja.
7. Tárolja a terméket biztonságos helyen, gyerekektől elzárva.
8. Soha ne próbálja javítani a sérült akkumulátort. Az akkumulátor javítását csak a gyártó és a hivatalos márkaszerviz végezheti.

ŐRIZZE MEG EZEKET AZ UTASÍTÁSOKAT.

⚠ VIGYÁZAT: Csak eredeti Makita akkumulátorokat használjon. A nem eredeti Makita akkumulátorok vagy módosított akkumulátorok használata esetén az akkumulátor felrobbanhat, ami tüzet, személyi sérülést és anyagi kárt okozhat. A Makita szerszámra és töltőre vonatkozó Makita garanciát is érvénytelenítheti.

Tippek az akkumulátor maximális élettartamának eléréséhez

1. Soha ne töltsen újra a teljesen feltöltött akkumulátort. A túltöltés csökkenti az akkumulátor élettartamát.

Alkatrészek megnevezése

► Ábra2

- | | |
|--|---|
| 1. Robotfűnyíró | 20. Töltőállomás |
| 2. „STOP” gomb | 21. Állomástalp |
| 3. Kijelző fedél | 22. Töltőterminál |
| 4. Hátsó kerék | 23. Terminálfedél |
| 5. LED | 24. Állomásház |
| 6. Töltő aljzat | 25. Állomásjelző |
| 7. Vezérlőpanel | 26. Huzalburkolat |
| 8. Fedőlap | 27. Határolóhuzal |
| 9. Alváz | 28. Vezetőhuzal |
| 10. Csúszó tengely | 29. Huzal |
| 11. Gumi rögzítő | 30. Csap |
| 12. Első kerék | 31. Csatlakozó |
| 13. Főkapcsoló | 32. Kapcsoló |
| 14. Markolat | 33. AC-adapter
(A dugó alakja régióként eltérő lehet.) |
| 15. USB sapka
(Ne nyissa ki. Ez a karbantartáshoz szükséges.) | 34. Cabtire kábel |
| 16. Pengevédő burkolat | 35. Menetes csap
(a töltőállomás rögzítéséhez) |
| 17. Pengetalp | 36. 6-os imbuszkulcs |
| 18. Fűnyírókés | |
| 19. Védőlemez | |

Külön értékesített tételek bemutatása

⚠ VIGYÁZAT: Ezen kiegészítőket és tartozékokat javasoljuk a kézikönyvben ismertetett Makita termékhez. Bármilyen más kiegészítő vagy tartozék használata a személyi sérülés kockázatával jár. A kiegészítőt vagy tartozékot csak rendeltetészerűen használja.

A külön értékesített tételek részleteiért tekintse meg a katalógust, vagy lépjen kapcsolatba a kereskedővel vagy értékesítési irodánkkal.

- Készlet
 - Fűnyírópenge és rögzítőcsavar készlet

2. Az akkumulátort 10 °C - 40 °C (50 °F - 104 °F) között töltsen. Töltés előtt hagyja lehűlni a felforrósodott akkumulátort.
3. Töltsen fel az akkumulátort, ha hosszabb ideje (több mint hat hónapja) nem használta azt.

Zaj

A tipikus A-súlyozású zajszint, a EN50636-2-107 szerint meghatározva:

Hangnyomásszint (L_{pA}): 70 dB(A) vagy kisebb

Hangteljesítményszint (L_{WA}): 59 dB (A)

Bizonytalanság (K): 3,1 dB(A)

A zajszint a munkavégzés során meghaladhatja a 80 dB (A) értéket.

MEGJEGYZÉS: A zajkibocsátás értéke a szabványos vizsgálati eljárásnak megfelelően lett mérve, és segíthet a gépek összehasonlításakor.

MEGJEGYZÉS: A zajkibocsátás értékének segítségével előzetesen megbecsülhető a rezgésnek való kitettség mértéke.

⚠ FIGYELMEZTETÉS: A gép használata során ténylegesen kibocsátott zaj a gép használatától, és különösen a megmunkálendő anyag típusától függően eltérhet a megadott érték(ek) től.

⚠ FIGYELMEZTETÉS: Feltétlenül tegyen biztonsági intézkedéseket a munkavállalók védelmére a tényleges használati feltételek melletti expozíció becslései alapján (vegye figyelembe a teljes működési ciklust, beleértve a gép kikapcsolási idejét és az alapjáratú időt a működési időn felül).

Megfelelőségi nyilatkozatok

Csak európai országokra vonatkozóan

A megfelelőségi nyilatkozatok a jelen használati kézikönyv „A” mellékletében található.

- Huzal
- Huzaljavító készlet
 - Huzal, kapcsolók és csapok készlete
- Csap
- Kapcsoló

MEGJEGYZÉS: A listán szereplő egyes külön megvásárolható tételek a vásárláskor alaptartozékként a géphez tartozhatnak. A szabványos tartozékok a vásárlás országától függően eltérőek lehetnek.

ELŐKÉSZÜLETEK

A termék használatához a következő előkészületekre van szükség.

1. A munkaterület előkészítése

Határozza meg a robotfűnyíró által nyírni kívánt tartományt. Zárja le a munkaterületet a határolóhuzalal, és csatlakoztassa a tápegységet a töltőállomáshoz. Szükség esetén szereljen fel vezetőhuzalt. A részletes eljárást lásd a mellékelt Beállítási útmutatóban.

2. A robotfűnyíró kezdeti beállítása

A robotfűnyíró első használatakor be kell állítani a nyelvet, a dátumot és az időt, a nyírási területet és a PIN-kódot. A részletes eljárást lásd a mellékelt Beállítási útmutatóban.

3. A robotfűnyíró töltése

A gyárilag szállított robotfűnyíró akkumulátora nincs megfelelően feltöltve. Használat előtt tölts fel az akkumulátort. A töltési folyamatot lásd a jelen kézikönyv „A robotfűnyíró töltése” (59. oldal) című részében.

Be-/kikapcsolás

A főkapcsoló a robotfűnyíró alján található. Nyomja meg a főkapcsoló I oldalát az áramellátás bekapcsolásához, vagy az O oldalát a tápellátás kikapcsolásához.

► **Ábra3:** 1. Főkapcsoló

⚠ VIGYÁZAT: Ha a robotfűnyíró nem üzemel (beleértve a tárolást is), győződjön meg arról, hogy a hálózati kapcsoló ki van kapcsolva.

Ha a robotfűnyíró hosszú ideig bekapcsolt állapotban hagyja üzemben kívül, az akkumulátor túlságosan lemerülhet, és használhatatlanná válhat.

A robotfűnyíró töltése

A hátralévő akkumulátorkapacitás ellenőrzése

1. Nyomja meg a „STOP” gombot.

A kijelző fedele kinyílik.

► **Ábra4:** 1. „STOP” gomb 2. Kijelző fedél 3. Vezérlőpanel





2. Kapcsolja be a robotfűnyíró bekapcsoló gombját.

3. Nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen.

Megjelenik a [Main menu (Főmenü)]. Az akkumulátor fennmaradó kapacitását a képernyő jobb felső sarkában ellenőrizheti.

Main menu (Főmenü)

► **Ábra5:** 1. Hátralévő akkumulátor-kapacitás jelzés

LCD képernyő jelzés	Hátralévő akkumulátor-kapacitás
	80-100%
	60-80%
	20-60%
	0-20%

Töltés

1. Kapcsolja be a robotfűnyíró bekapcsoló gombját.

MEGJEGYZÉS: A töltés csak akkor történik, ha a robotfűnyíró bekapcsoló gombja be van kapcsolva.

MEGJEGYZÉS: Ha az akkumulátor teljesen lemerült, a szokásosnál hosszabb idő múlva kezdődik meg a töltés.

MEGJEGYZÉS: Ha az akkumulátor forró vagy hideg, a töltés nem kezdődik el.

2. Dokkolja a robotfűnyíró a töltőállomásban.

► **Ábra6:** 1. Töltőállomás 2. LED

A töltés megkezdésekor a LED zölden villog. Amikor a töltés befejeződött, a LED kialszik.

Amit használat előtt meg kell érteni

Munkakörnyezet

Ellenőrizze, hogy a robotfűnyíróval nyírni kívánt terület megfelel-e a következő pontoknak.

- A fű magassága 65 mm vagy kevesebb.
Ha a fű túl nagy, vágja le előre.
- Nincsenek akadályok, például kövek, botok vagy szerszámok.
A robotfűnyíró eldobódhat vagy akadályba ütközhet, ami balesetet okozhat.
- Nincsenek tócsák.
A robotfűnyíró képes fűvet nyírni esőben is, de a nedves fű hajlamos rátapadni a robotfűnyíróra, és megnő a csúszás lehetősége meredek lejtőkön.
- Nincs hófelhalmozódás.
A robotfűnyíró megcsúszhat, és nem működik megfelelően.

Töltőállomás

A töltőállomás tölti a robotfűnyíró, és jeleket továbbít a határolóhuzalon és a vezetőhuzalon.

Ellenőrizze, hogy a töltőállomás telepítési helye megfelel-e a következő pontoknak.

- Közel van a tápegységhez.
- Sík hely.
A telepítési hely szintemelkedésének $\pm 5^\circ$ -on belül kell lennie.
- A helyet védeni kell a napfénytől.
- Ha a töltőállomást közvetlenül a gyepon telepíti, vágja rövidre a gyepeket.
- A határolóhuzal előtt legalább 3 m távolság van.

MEGJEGYZÉS: Ne hajlítsa meg az állomás talpat.

Határolóhuzal

A határolóhuzal határozza meg azt a területet, ahol a robotfűnyírónak fűnyírás munkát kell végeznie.

Telepítse a határolóhuzalt azon terület köré, ahol a robotfűnyírónak a nyírás munkát kell végeznie.

A telepítés módját lásd a Beállítási útmutató „A határolóhuzal telepítése” című fejezetében.

Vezetőhuzal

Ez a vezeték vezeti a robotfűnyíró, amikor az visszatér a töltőállomáshoz. Ez a vezeték vezeti a fűnyíró olyan területekre is, ahol a fűnyíró ritkábban dolgozik topográfiai okok stb. miatt.

A telepítés módját lásd a Beállítási útmutató „A vezetőhuzal telepítése” című fejezetében.

Lámpa világítás

A robotfűnyíró és a töltőállomás lámpái világítási mintáival különböző állapotokat jeleznek.

► **Ábra7:** 1. LED 2. Állomásjelző

Robotfűnyíró

LED	Állapot
Zöld/villog	Töltés (kikapcsol, ha a töltés befejeződött)
Fehér/villogó	Működik (villog a [LED]-beállításban meghatározott ideig)
Piros/villog	Hiba előfordulása
Sárga/villog	Készenléti állapot (kivéve az olyan eseteket, amikor az automatikus működés során a tervezett üzemidőn kívül készenléti állapotban van)
Ki	Kikapcsolva / lemerült akkumulátor vagy a fentiekől eltérő

Töltőállomás











Állomásjelző	Állapot
Piros/világító	Hiba előfordulása
Piros/villog	A határolóhuzal csatlakozásában rendellenesség van
Zöld/világító	A határolóhuzal sikeresen csatlakozik

HOGYAN HASZNÁLJUK


Vezérlőpanel műveletek

A „STOP” gomb megnyomásakor a kijelző fedele kinyílik és a kezelőpanel működtethető.

► **Ábra8:** 1. LCD képernyő 2. Menü gombok 3. Műveleti billentyűk 4. Számbillentyűk 5. „STOP” gomb

Gomb/billentyű	Funkció
Menü gombok	 Visszaküldi a robotfűnyírót a töltőállomásra. A gomb megnyomása után válassza ki a kívánt visszaküldési módot.
	 Megjelenik a [Main menu (Főmenü)].
	 Elkezdi a fűnyírást. A gomb megnyomása után válassza ki a kívánt nyírási módot.
Műveleti billentyűk	 Válasszon elemeket a képernyőn. A kiválasztott elem kiemelve jelenik meg (fehér-fekete fordított kijelző).
	   Visszatérés az előző képernyőre/műveletre.
	 Végrehajtja a kiválasztott elemet.
	 Végrehajtja a kiválasztott elemet.
Számbillentyűk	 Írja be a számokat. Csak akkor használhatók, ha lehetséges a számbevitel.

Elemek kiválasztása és végrehajtása az LCD-képernyőn




Az LCD-képernyő műveletei elsősorban a Főmenüvel végezhetők el. Nyomja meg a  gombot a főmenü megjelenítéséhez.

Main menu (Főmenü)

► **Ábra9:** 1. Dátum 2. Idő 3. Hátralevő akkumulátor-kapacitás 4. Vágási magasság 5. Jelenleg kiválasztott beállítási menü 6. A Beállítás menü ikonjai




Az LCD-képernyőn belüli műveletek a műveleti gombokat és a számbillentyűket használják. Az elérhető gombok/billentyűk a képernyőn megjelenő elemektől függően eltérőek.

Amikor a kiválasztási elemek egymás mellé vannak rendezve

Ha az elemek egymás mellett vannak elrendezve, válassza ki a /  gombokkal, és hajtja végre a  gombbal.






► **Ábra10:** 1. Kiválasztott elem

Amikor a kiválasztási elemek függőlegesen vannak elrendezve

Ha az elemek függőlegesen vannak elrendezve, válassza ki a /  gombokkal, és hajtja végre a  gombbal.




► **Ábra11:** 1. Kiválasztott elem

Amikor további lehetőségek állnak rendelkezésre

Ha a kiválasztott elem mellett háromszög alakú nyíljelek jelennek meg, további lehetőségek állnak rendelkezésre. Válassza ki az elemet a háromszög alakú nyíllal jelzett iránygomb(ok) / / /  segítségével, majd a  gombbal hajtja végre a kiválasztást.

► **Ábra12**

Számok beírásakor

A PIN kód beviteli képernyőn és a kiválasztási tételeknél, ahol értékeket kell megadni, írja be a  -  gombokkal, és fejezze be a bevitelt a  gombbal.

► **Ábra13**

MEGJEGYZÉS: Ha két vagy több számjegyből álló értéket ír be, akkor a felső számjegyek (vagy az első szám) sorrendjében írja be. Ha hibázik, írjon be tetszőleges számokat az összes számjegyre, majd írja be újra a helyes számokat.

Fűnyírás megkezdése

FIGYELMEZTETÉS: A robotfűnyíró működése közben feltétlenül tartsa be a következő tanácsokat.

- Soha ne tegye a kezét vagy lábát az alváz alá és ne nézzen alá.
- Arcát és kezét tartsa távol a forgó kerekektől.
- Ne engedjen gyermekeket vagy háziállatokat a munkaterületre.

MEGJEGYZÉS: A robotfűnyíró kizárólag fűnyírásra szolgál. Előre távolítsa el minden gyomot a munkaterületről.

MEGJEGYZÉS: Előzetesen távolítsa el a munkaterületről az olyan tárgyakat, mint a kis kövek és botok, amelyek akadályozhatják a robotfűnyíró működését.

MEGJEGYZÉS: A fűnyírás nem indítható el, ha az állomásjelző nem világít, vagy ha pirosan világít vagy villog.

A töltőállomás hibás lehet, vagy törött a határolóhuzal. Ha az állomás jelzőfénye pirosan villog, ellenőrizze a következőket.

- Csatlakoztatva van az AC-adapter konnektorhoz?
- A cabtíre kábel megfelelően csatlakozik az AC-adapterhez és a töltőállomáshoz?
- A töltőállomás és a határolóhuzal megfelelően van csatlakoztatva?
- Szakadás van a határolóhuzalban?
- A határolóhuzal csatlakozói és kapcsolói megfelelően vannak csatlakoztatva?

Előfordulhat, hogy a villámcsapás vagy más okok, illetve a töltőállomás hőmérséklet-védelme miatt átmeneti hiba lép fel. Ha az állomás jelzőfénye pirosan villog, végezze el az alábbi lépéseket.

- Húzza ki a kábelt a töltőállomásból, várja meg, amíg az állomás jelzőfénye kialszik, majd csatlakoztassa újra a cabtíre kábelt.
- Ha ez nem oldotta meg a problémát, kis idő elteltével próbálja csatlakoztatni a cabtíre kábelt.

► **Ábra14:** 1. Állomásjelző

A gyári alapbeállítások az alábbiak szerint vannak meghatározva. Az alapértelmezett beállítások módosításához olvassa el a „BEÁLLÍTÁSI MENÜK” (61. oldal) alatt felsorolt főbb beállítási elemekre vonatkozó utasításokat.

Főbb beállítási tétel	Kezdő érték
Nyírt terület	A kezdeti beállítás által beállított terület
Vágási magasság	Folyamatos (60 mm)
Határtúllépés	32 cm
Spirális vágás	Engedélyezze

Egyszerre kezdje el a fűnyírást

A fűnyírás azonnali megkezdéséhez hajtja végre a fűnyírás indítási műveletét a kezelőpanelen.

1. Nyomja meg a „STOP” gombot.

A kijelző fedele kinyílik.

► **Ábra15:** 1. „STOP” gomb 2. Kijelző fedél 3. Vezérlőpanel

2. Nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen.

3. Válassza ki a kívánt opciót.

Opció	Részletek
Auto mowing (Automatikus fűnyírás)	Automatikus működéssel és töltéssel nyír. Amikor az akkumulátor maradék kapacitása lemerül, a robotfűnyíró automatikusan visszatér a töltőállomáshoz és tölt. Amikor a töltés befejeződött, a fűnyírás újraindul. A műveletet az Ön által konfigurált ütemezett nyírési időszakon belül hajtja végre
Mowing without charging (Fűnyírás töltés nélkül)	Töltés nélkül nyír. Ha az akkumulátor maradék kapacitása részben lemerül, a gép ezen a ponton leáll. Kiválaszthatja a fűnyírési időt a töltés nélküli nyíráshoz. (Until battery empty (Amíg az akkumulátor lemerül) / For 30 min (30 percig) / For 90 min (90 percig)) <ul style="list-style-type: none"> Az ütemezett fűnyírás letiltásra kerül ezen opció alatt. Válassza ezt a lehetőséget egy alterületen.
Deactivate schedules (Ütemezések deaktiválása)	Letiltja az ütemezett fűnyírást, és azonnal elkezd a fűnyírást. Kiválaszthatja az időszakot az ütemezések letiltásához. (For 24 hours (24 órára) / For 3 days (3 napra))
Mowing - With spiral cutting (Fűnyírás - Spirális vágással)	Tetszőleges helyről spirálisan indítja el a fűnyírást. Válassza az [Auto mowing (Automatikus fűnyírás)] lehetőséget a fő területen, és a [Mowing without charging (Fűnyírás töltés nélkül)] lehetőséget az alterületen.

MEGJEGYZÉS: A fő terület az a munkaterület, ahol a töltőállomás fel van szerelve, és a robotfűnyíró automatikusan visszatérhet. Ezzel szemben az alterület olyan munkaterületet jelent, ahol nincs elég széles út ahhoz, hogy a robotfűnyíró visszatérjen a töltőállomáshoz, és a robotfűnyírót kézzel kell mozgatni. Részletekért lásd a kézikönyv „Fűnyírás megkezdése menü” (62. oldal) részét.

4. Csupkja le a kijelző fedelét.

Elindul a fűnyírás. Működés közben a LED fehéren villog.

MEGJEGYZÉS: A LED a [LED] beállítás által előre beállított ideig villog.

MEGJEGYZÉS: Amikor lecsukja a kijelző fedelét, nyomja le határozottan, amíg kattán.

A fűnyírás megkezdésének dátumának és időpontjának megadása

Adja meg a fűnyírás végrehajtásának dátumát és időpontját a következő beállítási elemből, és állítsa a robotfűnyírót készletléti állapotba. [Top menu] > [Main menu (Főmenü)] > [Mowing preferences (Fűnyírás beállításai)] > [Schedule (Ütemezés)]
A részletes beállítási módot lásd a „Fűnyírás megkezdése menü” c. fejezetben (62. oldal).

A fűnyírás leállítása


A fűnyírás leállításának két módja van az alábbiak szerint.

Állítsa le a fűnyírást és maradjon a helyén

Ha működés közben megnyomja a „STOP” gombot, a kijelző fedele kinyílik, és a fűnyírás leáll.

► **Ábra16:** 1. „STOP” gomb 2. Kijelző fedél

Hagyja abba a fűnyírást és térjen vissza a töltőállomáshoz (vége)

1. Nyomja meg működés közben a „STOP” gombot, majd nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen.

► **Ábra17:** 1. „STOP” gomb 2. Kijelző fedél 3. Vezérlőpanel

2. Válassza ki a kívánt opciót.

Opció	Részletek
Stay at charging station (Töltőállomáson marad)	A robotfűnyíró visszatér a töltőállomáshoz, és ott marad.
Schedule restart time (Újraind. idő ütemezése)	A robotfűnyíró egyszer visszatér a töltőállomásra, majd a beállított idő után újakezdi a fűnyírást.
Restart on schedule (Újraind. ütem. szer.)	A robotfűnyíró visszatér a töltőállomásra, majd az ütemezett napon és időpontban elkezd a fűnyírást.

3. Csupkja le a kijelző fedelét.



MEGJEGYZÉS: Amikor lecsukja a kijelző fedelét, nyomja le határozottan, amíg kattán.

BEÁLLÍTÁSI MENÜK

A három menügomb és a kezelőpanel billentyűzetének működtetésével állítsa be a robotfűnyírót az alkalmazásnak és a célnak megfelelően. Ez a fejezet bemutatja a hat menü és a hozzájuk tartozó almenük beállításainak tartalmát.

A főmenü képernyő, amely a bekapcsolás után jelenik meg (kivéve az első indításkor)

► **Ábra18**

Gomb	Menü neve	Mit lehet beállítani az almenük segítségével	Referencia oldal
	Start mowing (Fűnyírás kezdése)	Automatikus működéssel és töltéssel nyír.	62
		Nyírás automatikus töltés nélkül.	62
		Indítsa el az automatikus fűnyírást a kívánt időpontban. (Az ütemezett fűnyírás szünetel.)	63
		Nyírás spirálmintával.	63
	Park (Pihenés)	Helyezze vissza a robotfűnyírót a töltőállomásra.	63
		Helyezze vissza a robotfűnyírót a töltőállomásra, és indítsa újra a működést a tervezett időpontban.	63
		Helyezze vissza a robotfűnyírót a töltőállomásra, és indítsa újra a működést az előre beállított ütemezés szerint.	64

Gomb	Menü neve	Mit lehet beállítani az almenük segítségével	Referencia oldal	
	Main menu (Főmenü)	Mowing preferences (Fűnyírás beállításai)	Változtassa meg és regisztrálja a fűnyírási területet.	64
			Ütemezze be a fűnyírást.	64
			Határozza meg a vágási magasságot.	65
		Navigation preferences (Navigációs beállítások)	Állítsa be a vezetőjel aktív keresési időszakát.	65
			Vágja le a fűvet a határ közelében.	66
			Állítsa be a mozgási távolságot a fűnyírás kezdőpontjáig.	66
			Válassza ki az indulási módot a töltőállomásról.	66
			Állítsa be az indulási szögeket a töltőállomástól.	67
			Az eltolásos navigáció szélességének beállítása.	67
			A le nem nyírt fű nyírása.	68
		Security (Biztonság)	Állítsa be a riasztó megszólalásának idejét.	68
			Változtassa meg a PIN kódot.	69
			Kerülje el a vezeték jel interferenciáját.	69
			Védje meg a robotfűnyírót a lopástól.	69
		Others (Egyéb)	Mentse el/töltse be a felhasználói beállításokat.	69
			Módosítsa a dátum- és időbeállításokat.	69
			Módosítsa a kijelző nyelvét.	70
			Állítsa vissza a felhasználói beállításokat.	70
			Böngésszen a termékinformációk között.	70
			Kezelje a LED BE/KI idejét.	70
Ellenőrizze a működési hibák részleteit.	70			

Fűnyírás megkezdése menü

⚠ VIGYÁZAT: Amikor először indítja el a robotfűnyírót, miután előzetes előkészítésként a huzalokat a fűnyírási területen telepítette, ügyeljen arra, hogy a robotfűnyíró egyszer automatikusan kilépjen a töltőállomással dokkolt állapotból.

Amikor a robotfűnyíró automatikusan elhagyja a töltőállomást, elmenti a mágneses mezőt a memóriájába, és önálló vezérlést hajt végre, így a dokkolóművelet ezután megfelelően történik. Ha ezt a feladatot nem hajtják végre, előfordulhat, hogy a robotfűnyíró nem hajtja végre megfelelően a dokkolást visszatéréskor, vagy más okból nem működik megfelelően.

Válassza ki és hajtsa végre az alábbi két módszer egyikét, hogy a robotfűnyíró automatikusan elinduljon a töltőállomásról.

- Rögzítse a teljesen feltöltött robotfűnyírót a töltőállomással az előre ütemezett működési időn belül (vagy a [Deactivate schedules (Ütemezések deaktiválása)] almenü használata esetén bármikor), majd adja ki az indítási utasítást a [Start mowing (Fűnyírás kezdése)] menü segítségével. A részletekért lásd: „Fűnyírás megkezdése menü” (62. oldal).
- Kísérletileg regisztrálja az indulási módot a [Navigation preferences (Navigációs beállítások)] menü [Mower departing points (Fűnyíró kezdési pontjai)] almenüjében, és végezzen próbanavigációt. A részletekért lásd: „Az indulási mód kiválasztása a töltőállomásról” (66. oldal).

Fűnyírás automatikus működéssel és töltéssel

[Top menu] > [Start mowing (Fűnyírás kezdése)] > [Auto mowing (Automatikus fűnyírás)]

A határolóhuzallal körülvett főterület gypét a rendszer automatikusan nyírja. Ha ezt a menüt választja, a robotfűnyírót a rendszer automatikusan vezérli az egyes menükben beállított tartalomnak megfelelően. Még akkor is, ha az akkumulátor kapacitása lecsökken, a robotfűnyíró automatikusan meg tudja ismételni a töltést, és továbbra is gondosan nyírja a fűvet a területen.

A fő területről

Ez az a munkaterület, ahol a töltőállomás a határain belül található. A robotfűnyíró továbbra is véletlenszerűen navigál és nyírja a fűvet ezen a területen, miközben ismételten visszatér és indul a töltőállomásról.

► **Ábra19:** 1. Fő terület 2. Töltőállomás 3. Határolóhuzal

1. Nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen.

Megjelenik az almenü.

► **Ábra20**

2. Válassza az [Auto mowing (Automatikus fűnyírás)] lehetőséget.

A gomb megnyomásakor megjelenik a [Close the display cover to start mowing. (Csukja le a kijelző fedelét a fűnyírás elkezdéséhez.)] üzenet.

3. Csukja le a kijelző fedelét.

A robotfűnyíró elkezd a fűnyírást.

Nyírás automatikus töltés nélkül

[Top menu] > [Start mowing (Fűnyírás kezdése)] > [Mowing without charging (Fűnyírás töltés nélkül)]

Az automatikus működés az előre beállított időn belül vagy az akkumulátor kapacitásának lemerüléséig folytatódik.

Ezzel a beállítással üzemeltesse a Robotfűnyírót, amikor a fő területre és a fő területről vezető út nélküli részterületet nyírja a fűvet. A fő területen is használja ezt a beállítást, ha csak a kiválasztott ideig nyírja a fűvet, amely esetén nem kell visszatérnie a töltőállomásra vagy a töltéshez.

Az alterületről

Ez egy külön nyírási munkaterület, amelyet a határolóhuzal zár be, de nincs elég széles útja ahhoz, hogy a robotfűnyíró áthaladjon a fő területre. A fűnyírás automatikusan megtörténik, miközben észleli a vezetőkéjeleket, de nem lehetséges az automatikus visszatérés a töltőállomáshoz.

► **Ábra21:** 1. Fő terület 2. Töltőállomás 3. Határolóhuzal 4. Pálya 5. Alterület

MEGJEGYZÉS: A robotfűnyíró alterületen történő működtetéséhez kézzel mozgassa előre a robotfűnyírót a főterületről az alterületre.

MEGJEGYZÉS: Az alterületen dolgozó robotfűnyíró feltöltéséhez állítsa le a robotfűnyírót, kapcsolja ki az áramellátást, majd vigye a fő területre. A robotfűnyíró áthelyezése után kapcsolja be újra, és csatlakoztassa manuálisan a telepített töltőállomáshoz.

1. Nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen.

Megjelenik az almenü.

2. Válassza a [Mowing without charging (Fűnyírás töltés nélkül)] lehetőséget.

Megjelenik az opciómenü.

3. Válassza ki a kívánt opciót.

Opció	Részletek
Until battery empty (Amíg az akkumulátor lemerül)	Automatikusan nyír, amíg a maradék akkumulátor kapacitás el nem fogy.
For 30 min (30 percig)	Automatikusan nyír 30 percig.
For 90 min (90 percig)	Automatikusan nyír 90 percig.

A gomb megnyomásakor megjelenik a [Close the display cover to start mowing. (Csukja le a kijelző fedelét a fűnyírás elkezdéséhez.)] üzenet.

4. Csukja le a kijelző fedelét.

A robotfűnyíró elkezd a fűnyírást.

MEGJEGYZÉS: Az [Until battery empty (Amíg az akkumulátor lemerül)] végrehajtásakor a robotfűnyíró leáll azon a ponton, ahol az akkumulátor maradék kapacitása lemerül. A robotfűnyíró töltéséhez manuálisan csatlakoztassa a fő területen lévő töltőállomáshoz.

Az automatikus fűnyírás indítása a kívánt időpontban (az ütemezett fűnyírás felfüggesztése)

[Top menu] > [Start mowing (Fűnyírás kezdése)] > [Deactivate schedules (Ütemezések deaktiválása)]

Az előre ütemezett fűnyírási munkákat egy bizonyos időszakra felfüggesztheti, és a robotfűnyíró automatikusan működésbe lép a szükséges vagy megfelelő időpontban. A robotfűnyíró általában az előre beállított ütemezés szerint hajtja végre és állítja le a fűnyírást, de ennek a menünek a kiválasztása lehetővé teszi, hogy a robotfűnyíró az ütemezett időn kívül is automatikusan működjön.

MEGJEGYZÉS: A beállított időszak letelte után az előre regisztrált ütemterv ismét engedélyezve lesz, és a robotfűnyíró az előre beállított ütemezés szerint újraindul.

1. Nyomja meg a gombot a vezérlőpanelen.

Megjelenik az almenü.

2. Válassza a [Deactivate schedules (Ütemezések deaktiválása)] lehetőséget.

Megjelenik az opciómenü.

3. Válassza ki a kívánt opciót.

Opció	Részletek
For 24 hours (24 órára)	24 órára felfüggeszti a robotfűnyíróban ütemezett fűnyírási munkát.
For 3 days (3 napra)	3 napra felfüggeszti a robotfűnyíróban ütemezett fűnyírási munkákat.

A gomb megnyomásakor megjelenik a [Close the display cover to start mowing. (Csukja le a kijelző fedelét a fűnyírás elkezdéséhez.)] üzenet.

4. Csukja le a kijelző fedelét.

A robotfűnyíró elkezd a fűnyírást.

MEGJEGYZÉS: A fűnyírási munka beállított időtartamon belüli leállításához manuálisan működjön a robotfűnyíró, például nyomja meg a „STOP” gombot a robotfűnyírón, vagy használja a [Park (Pihenés)] menüt stb.

Nyírás spirálmintával

[Top menu] > [Start mowing (Fűnyírás kezdése)] > [Mowing - With spiral cutting (Fűnyírás - Spirális vágással)]

A fűnyírás spirális mintázatban kezdődik a területen belüli aggodalomra okot adó helyről, például olyan helyről, ahol sűrű a fű, vagy ahol a fű magassága egyenetlen a le nem nyírt fű miatt stb. A spirális mintázatban történő navigáció után intenzíven nyírja a fűvet. Egy adott helyen a robotfűnyíró normál navigációra vált, és folytatja a teljes terület nyírását.

Normál útvonal és spirál útvonal

A robotfűnyíró általában automatikusan kiszámítja az útvonalat, és véletlenszerűen, egyenes vonalakban navigál a területen, hogy egyenetlen gyepfelületet érjen el. Mindazonáltal prioritizálhat és intenzíven nyírhat egy érintett célerületet a jó végeredmény elérése érdekében, ha egy adott helyről kezdi a spirális vágást, például olyan helyről, ahol a fű sűrű, a nyíratlan fű megmarad, vagy a fű

gyorsabban nő, mint más helyeken.

► **Ábra22:** 1. Normál útvonal 2. Spirális útvonal

1. Kapcsolja ki a főkapcsolót, és helyezze a robotfűnyíró a helyére a spirális vágás megkezdéséhez. Ezután kapcsolja be a főkapcsolót.

2. Nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen.

Megjelenik az almenü.

3. Válassza a [Mowing - With spiral cutting (Fűnyírás - Spirális vágással)] lehetőséget.

Megjelenik az opciómenü.

4. Válassza ki a kívánt opciót.

Opció	Részletek
Auto mowing (Automatikus fűnyírás)	Spirális vágást hajt végre a fő területen, és ha kész, folytatja a fűnyírást automatikus működéssel és töltéssel.
Mowing without charging (Fűnyírás töltés nélkül)	Spirálvágást hajt végre, és ha kész, folytatja az automatikus fűnyírást a megadott időtartamon belül, automatikus töltés nélkül.

A gomb megnyomásakor megjelenik a [Close the display cover to start mowing. (Csukja le a kijelző fedelét a fűnyírás elkezdéséhez.)] üzenet.

5. Csukja le a kijelző fedelét.

A robotfűnyíró elkezd a fűnyírást.

Parkbeállítások

MEGJEGYZÉS: Javasoljuk, hogy a vezetőjel aktív keresési periódusát „0”-ra (nulla) állítsa, ha nem szerel fel vezetőhuzalokat a munkaterületére. Ez segíti a robotfűnyíró gyors visszatérését a töltőállomáshoz. A részletekért lásd: „A vezetőjel aktív keresési időszakának beállítása” (65. oldal).

A robotfűnyíró visszahelyezése a töltőállomásra

[Top menu] > [Park (Pihenés)] > [Stay at charging station (Töltőállomáson maradj)]

A fűnyírási munka leáll, és a robotfűnyíró visszakerül a töltőállomásra.

1. Nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen.

Megjelenik az almenü.

► **Ábra23**

2. Válassza a [Stay at charging station (Töltőállomáson maradj)] lehetőséget.

A gomb megnyomásakor megjelenik a [Close the display cover to return to the charging station. (Csukja le a kijelző fedelét a töltőállomásra való visszatéréshez.)] üzenet.

3. Csukja le a kijelző fedelét.

A robotfűnyíró visszatér a töltőállomáshoz.

A robotfűnyíró visszahelyezése a töltőállomásra és a működés újraindítása a tervezett időpontban

[Top menu] > [Park (Pihenés)] > [Schedule restart time (Újraind. idő ütemezése)]

A robotfűnyíró visszakerül a töltőállomásra, majd a megadott idő elteltével újraindul.

1. Nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen.

Megjelenik az almenü.

2. Válassza a [Schedule restart time (Újraind. idő ütemezése)] lehetőséget.

Megjelenik a beírási képernyő.

3. Használja a billentyűzetet, és adja meg a kívánt időt.

► **Ábra24**

MEGJEGYZÉS: Az újraindítási időt 0-tól 99 óráig adhatja meg. A kezdeti beállítás 3 óra.

4. Nyomja meg a gombot a beírás ellenőrzéséhez.

Megjelenik a [Close the display cover to return to the charging station. (Csukja le a kijelző fedelét a töltőállomásra való visszatéréshez.)] üzenet.

5. Csukja le a kijelző fedelét.

A robotfűnyíró visszatér a töltőállomáshoz.

A robotfűnyíró visszahelyezése a töltőállomásra és a működés újraindítása az előre beállított ütemezés szerint

[Top menu] > [Park (Pihenés)] > [Restart on schedule (Újrind. ütem. szer.)]

A robotfűnyíró visszakerül a töltőállomásra, majd az előre beállított fűnyírási ütemterv szerint újraindul. A robotfűnyíró továbbra is készenlétben áll, miután visszatért a töltőállomásra, majd automatikusan elindul az állomásról, hogy megfeleljen a következő előre beállított fűnyírási ütemezésnek.

MEGJEGYZÉS: Ha a robotfűnyíró nincs megfelelően feltöltve, akkor sem kezdi el a fűnyírást, ha az előre beállított ütemterv közeledik. A fűnyírás a töltés befejezése után újraindul.

MEGJEGYZÉS: A képernyőn megjelenő ütemezés ebből a menüből nem hozható létre, nem módosítható vagy törölhető. Az ütemezés módosításához válassza a [Schedule (Ütemezés)] lehetőséget a [Mowing preferences (Fűnyírás beállításai)] menüben, és végezze el újra a beállításokat.


1. Nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen.

Megjelenik az almenü. A fűnyírás ütemezése megjelenik a [Restart on schedule (Újrind. ütem. szer.)] mellett. A megjelenített dátum és idő a következő tervezett újraindítási ütemezés, miután a robotfűnyíró visszatért a töltőállomásra.

2. Válassza a [Restart on schedule (Újrind. ütem. szer.)] lehetőséget.

Erősítse meg a megjelenített kezdési ütemtervet, és folytassa a beállítással.

► **Ábra25:** 1. Következő tervezett újraindítási ütemterv

A  gomb megnyomásakor megjelenik a [Close the display cover to return to the charging station. (Csukja le a kijelző fedelét a töltőállomásra való visszatéréshez.)] üzenet.

3. Csukja le a kijelző fedelét.

A robotfűnyíró visszatér a töltőállomáshoz.

Fűnyírási beállítások

A fűnyírási terület módosítása és regisztrálása

[Top menu] > [Main menu (Főmenü)] > [Mowing preferences (Fűnyírás beállításai)] > [Mowing area (Nyírási terület)]

Ezzel módosíthatja a robotfűnyíró első indításakor regisztrált fűnyírási terület méretét, vagy új fűnyírási területméretet regisztrálhat. A robotfűnyíró kitalálja az optimális nyírási folyamatot, és hatékonyan nyírja a fűvet az itt beállított fűnyírási terület információi alapján.

MEGJEGYZÉS: Állítsa be a megfelelő nyírási területet. Ha a beállított érték nagymértékben eltér a tényleges területtől, előfordulhat, hogy vannak nyíratlan helyek stb.

1. Nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen.

Megjelenik a [Main menu (Főmenü)].

2. Főmenü  képernyőn megjelenő lehetőséget.

► **Ábra26**






Megjelenik az almenü.

3. Válassza a [Mowing area (Nyírási terület)] lehetőséget.


► **Ábra27**

4. Használja a billentyűzetet, és válassza ki a nyírási terület mérettartományát.

► **Ábra28:** 1. Háromszög alakú nyíljelek

MEGJEGYZÉS: Ha háromszög alakú nyíljelek jelennek meg az opció mellett, nyomja meg a     gombokat az opciók megjelenítéséhez. Amikor megjelenik a kívánt opció, nyomja meg a  gombot a kiválasztás megerősítéséhez.

5. Kövesse a képernyőn megjelenő üzenetet, és fejezze be a beállítást.

Amikor megjelenik a [Saved successfully. (Sikeresen mentve.)] üzenet, nyomja meg a  gombot.

Fűnyírás ütemezése

[Top menu] > [Main menu (Főmenü)] > [Mowing preferences (Fűnyírás beállításai)] > [Schedule (Ütemezés)]

Állítson be előre egy heti fűnyírási ütemtervet, hogy az időjárásnak és életmódbeli szokásoknak megfelelően végezze el a fűnyírást. A megfelelő munkaterv stabilizálja a fűnyírás gyakoriságát és hosszabb ideig tartja jó állapotban a gyepeket.

⚠ VIGYÁZAT: Állítson össze napi és heti munkarendet zárt és felügyelet nélküli időben. Készítsen menetrendet, hogy elkerülje az éjszakai állatokkal való találkozást lehetőségét. Valaki a közelben vagy a vadon élő állatok megsérülhetnek a fűnyírás során.

MEGJEGYZÉS: Találjon kiegyensúlyozott ütemterveket, hogy elkerülje a gyepek tömörödését okozó nagy fűnyíróforgalmat. A hosszú fűnyírási órákat alakítsa ütemezett időblokkokká, így a forgalom irányítható, hogy az elhasznált területek pihenjenek.

1. Nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen.

Megjelenik a [Main menu (Főmenü)].


2. Főmenü  képernyőn megjelenő lehetőséget.

Megjelenik az almenü.

3. Válassza a [Schedule (Ütemezés)] lehetőséget.

Megjelenik a heti ütemterv beállítási képernyője.

4. A billentyűzet segítségével válassza ki a napot az ütemterv beállításához.

A   gombokkal jelölje ki a kívánt napot, majd nyomja meg a  gombot.

Egyszerre több napot is kiválaszthat. A kiválasztott nap(ok) alatt aláhúzás jelenik meg.

► **Ábra29:** 1. Napválasztás jelzés 2. A fűnyírási munka ütemezésének időtartama 3. Időszak, amikor a fűnyírási munka nincs ütemezve

MEGJEGYZÉS: Ha kiválasztotta a napokat és beállította a részletes ütemezést, minden napra megjelenik a regisztrált munkarend. Az ütemezés nélküli időszakok fehéren jelennek meg.

5. Válassza a [Time schedule (Időzítés)] lehetőséget.

Megjelenik az ütemterv beállítási képernyő.


6. Válassza ki a kívánt opciót.

Opció	Részletek
Work 24 hours (Munka 24 óra)	A robotfűnyíró egész nap működik. Ha ezt az opciót választja, egy pipa jelenik meg a [Schedule 1: (1. időzítés:)] jelölőnégyzetben, és a [00:00] - [24:00] lesz megjelenítve.
Park 24 hours (Pihenés 24 óra)	A robotfűnyíró egész nap parkol. Ha ez az opció van kiválasztva, a pipa törölődik az [Schedule 1: (1. időzítés:)] és a [Schedule 2: (2. időzítés:)] jelölőnégyzetből, és megjelenik a [00:00] - [00:00] felirat.
Schedule 1: (1. időzítés:)	A robotfűnyíró a beállított időben működik.
Schedule 2: (2. időzítés:)	A robotfűnyíró a beállított időben működik.

► **Ábra30**

Ütemezések beállítása

(1) Használja a billentyűzetet, és jelölje be a beállítandó ütemezési opció jelölőnégyzetét.

(2) A     gombokkal jelölje ki a beállítandó óra vagy perc beviteli mezőt.

(3) Használja a billentyűzetet, és adja meg az időt.

(4) Ismétlje meg a 2. és 3. lépést az összes óra és perc beviteli mező megadásához.

MEGJEGYZÉS: Az ütemezési beállítás engedélyezéséhez jelölje be a jelölőnégyzetet.

MEGJEGYZÉS: A [Schedule 1: (1. időzítés:)] és [Schedule 2: (2. időzítés:)] alatt beírt idők nem fedhetik egymást.

7. Válassza a [Verify (Jóváhagyás)] lehetőséget.

Amikor megjelenik a [Saved successfully. (Sikeresen mentve.)] üzenet, nyomja meg a gombot.

Javasolt működési időtartam a kiválasztott nyírési területhez

A táblázat a fűnyírési terület méretkategóriájához javasolt mérvadó futási időt mutatja. Tervezze meg saját napi és heti menetrendjét igényei szerint.

Fűnyírési terület mérete (m ²)	Heti munkanapok (nap)	Napi munkaidő (óra)	Példák az időrendre
500	5	5	07:00 - 12:00
	7	3,5	07:00 - 10:30
750	5	7,5	07:00 - 14:30
	7	5,5	07:00 - 12:30
1 000	5	10	07:00 - 17:00
	7	7	07:00 - 14:00
1 500	5	14,5	07:00 - 21:30
	7	10,5	07:00 - 17:30
2 000	5	19,5	04:00 - 23:30
	7	14	07:00 - 21:00
2 500	6	20	03:00 - 23:00
	7	17,5	05:00 - 22:30
3 000	7	21	02:00 - 23:00
3 500	7	24	00:00 - 24:00

A nyírési magasság meghatározása

[Top menu] > [Main menu (Főmenü)] > [Mowing preferences (Fűnyírás beállításai)] > [Cutting height (Vágásmagas.)]



Állítsa be a vágási magasságot kézzel vagy az Auto funkcióval. A robotfűnyíró automatikusan beállítja a penge magasságát a beállított fűmagasságnak megfelelően.

MEGJEGYZÉS: Ha egyszerre rövidre nyírja a hosszú fűvet, akkor a fű elpusztulhat, vagy a levágott fű eltömődhet a robotfűnyíró belsejében.

MEGJEGYZÉS: Ne próbálja meg egyszerre lenyírni a hosszúra nőtt fűvet. Ehelyett lépésenként nyírja a fűvet, hagyva egy-két napot a nyírások között, amíg a gyep egyenletesen rövid lesz. A lenyírt gyep nem lehet hosszabb 5 mm-nél egyetlen nyírás során. Megfelelő fűmagasság és fűnyírési gyakoriság beállításával a gyep sérülése és terhelése csökkenthető, hogy a gyep gyönyörű felülete megmaradjon.





MEGJEGYZÉS: A robotfűnyíró maximális vágási magasságának beállítási értéke 60 mm. Ha a fűnyírás kezdetén a fűmagasság meghaladja ezt a maximális értéket, nyírja le legalább 65 mm-ig Makita fűnyíróval vagy más géppel a Robotfűnyíró használata előtt.

► Ábra31

1. Nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen. Megjelenik a [Main menu (Főmenü)].
2. Főmenü  képernyőn megjelenő lehetőséget. Megjelenik az almenü.
3. Válassza a [Cutting height (Vágásmagas.)] lehetőséget. Megjelenik a menüválasztó képernyő.
4. Válassza ki a kívánt menüt.

Menü	Részletek
Manual (consistent) (Kézi (egyenletes))	Ez egyenletes vágási magasságot állít be.
Auto (Automatikus)	A fűnyírás elején és végén a fűmagasság megadásával a robotfűnyíró automatikusan, lépésenként állítja be a penge magasságát.

Megjelenik a vágási magasság beviteli képernyője.

5. A     gombokkal állítsa be a vágási magasságot.

Amikor a kívánt magasság megjelenik a képernyőn, nyomja meg a gombot a beállítás ellenőrzéséhez. Ha több beviteli mező van, válassza ki az összes értéket, majd nyomja meg a gombot.

[Manual (consistent) (Kézi (egyenletes))] menü belépési képernyője

► Ábra32

[Auto (Automatikus)] menü belépési képernyő

► Ábra33: 1. A fű magassága munkakezdetkor 2. Cél fűmagasság

6. Kövesse a képernyőn megjelenő üzenetet, és fejezze be a beállítást.

Amikor megjelenik a [Saved successfully. (Sikeresen mentve.)] üzenet, nyomja meg a gombot.

Navigációs beállítások

⚠ VIGYÁZAT: Amikor először indítja el a robotfűnyíró, miután előzetes előkészítésként a huzalokat a fűnyírési területen telepítette, ügyeljen arra, hogy a robotfűnyíró egyszer automatikusan kilépjen a töltőállomással dokkolt állapotból.

Amikor a robotfűnyíró automatikusan elhagyja a töltőállomást, elmenti a mágneses mezőt a memóriájába, és önálló vezérlést hajt végre, így a dokkolóművelet ezután megfelelően történik. Ha ezt a feladatot nem hajtják végre, előfordulhat, hogy a robotfűnyíró nem hajtja végre megfelelően a dokkolást visszatéréskor, vagy más okból nem működik megfelelően.

Válassza ki és hajtja végre az alábbi két módszer egyikét, hogy a robotfűnyíró automatikusan elinduljon a töltőállomásról.

- Rögzítse a teljesen feltöltött robotfűnyíró a töltőállomással az előre ütemezett működési időn belül (vagy a [Deactivate schedules (Ütemezések deaktiválása)] almenü használata esetén bármikor), majd adja ki az indítási utasítást a [Start mowing (Fűnyírás kezdése)] menü segítségével. A részletekért lásd: „Fűnyírás megkezdése menü” (62. oldal).
- Kísérletileg regisztrálja az indulási módot a [Navigation preferences (Navigációs beállítások)] menü [Mower departing points (Fűnyíró kezdési pontjai)] almenüjében, és végezzen próbanavigációt. A részletekért lásd: „Az indulási mód kiválasztása a töltőállomásról” (66. oldal).

A vezetőjel aktív keresési időszakának beállítása



[Top menu] > [Main menu (Főmenü)] > [Navigation preferences (Navigációs beállítások)] > [Active search period for guide wire (Vezérlővezeték aktív keresési ideje)]

Állítsa be azt az időtartamot, ameddig a robotfűnyíró aktívan keresi a vezérlőjelet a vezetőhuzaltól.

MEGJEGYZÉS: Amikor visszatér a töltőállomásra, a robotfűnyíró észleli a vezetőhuzal által kibocsátott jelet, és követi ezt a jelet, hogy hatékonyan nyomon kövesse az állomáshoz vezető visszatérési utat.

MEGJEGYZÉS: Ha a vezetőhuzalból érkező jel nem észlelhető az aktív keresési időszakon belül, a működés széles tartományban való keresésre kapcsol, beleértve a határolóhuzal jelét is, és a robotfűnyíró az észlelt vezérlőjelnek megfelelően visszatér a töltőállomásra.

MEGJEGYZÉS: Javasoljuk, hogy a vezetőjel aktív keresési periódusát „0”-ra (nulla) állítsa, ha nem szerel fel vezetőhuzalokat a munkaterületére.

1. Nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen. Megjelenik a [Main menu (Főmenü)].
2. Főmenü  képernyőn megjelenő lehetőséget. Megjelenik az almenü.
3. Válassza az [Active search period for guide wire (Vezérlővezeték aktív keresési ideje)] lehetőséget.

► Ábra34

Megjelenik a beírási képernyő.

4. Használja a billentyűzetet, és adja meg a kívánt keresési időszakot.

► Ábra35

MEGJEGYZÉS: Megadhat egy 0-tól 10 percig terjedő aktív keresési időszakot. A kezdeti beállítás 10 perc. Ha olyan értéket ad meg, amely meghaladja a beállítási tartományt, az automatikusan a maximális értékre cserélődik.

5. Nyomja meg a gombot a beírás ellenőrzéséhez.

Amikor megjelenik a [Saved successfully. (Sikeresen mentve.)] üzenet, nyomja meg a gombot.

Fű nyírása a határ közelében

[Top menu] > [Main menu (Főmenü)] > [Navigation preferences (Navigációs beállítások)] > [Boundary overreach (Túlnyúlás a határon)]

Állítsa be azt a távolságot, amellyel a robotfűnyírónak túl kell lépnie a határolóhuzalon, hogy szépen lenyírja a fűvet a határ közelében.

A robotfűnyíró mozgása a határ közelében

Amikor a robotfűnyíró megközelíti a fűnyírási terület körül elhelyezett határolóhuzalt, érzékeli a vezeték jelét, és felkészül az irányváltásra. Ha a határtúllépés be van állítva, a robotfűnyíró egy bizonyos távolságra a vezetéken kívül nyír, majd visszatér a határon belülre, automatikusan megfordul, és folytatja a fűnyírást. A megfelelő határtúllépés beállításával jó gyepfelületet érhet el anélkül, hogy a fűvet lenyíratlanul hagyná a határ közelében.

► **Ábra36:** 1. Határolóhuzal 2. Határtúllépés 3. Huzaljel 4. Nyírási útvonat

1. Nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen.

Megjelenik a [Main menu (Főmenü)].

2. Főmenü  képernyőn megjelenő lehetőséget.

Megjelenik az almenü.

3. Válassza a [Boundary overreach (Túlnyúlás a határon)] lehetőséget.

Megjelenik a beírás képernyő.

4. Használja a billentyűzetet, és adja meg azt a távolságot, ameddig a robotfűnyírónak át kell érnie a határolóhuzalon.

► **Ábra37**

MEGJEGYZÉS: 20-tól 50 cm-ig terjedő túlnyúlási távolságot adhat meg.

MEGJEGYZÉS: Ha a beállítási tartomány alatti értéket ad meg, megjelenik az [Invalid input. (Érvénytelen bevitel.)] üzenet.

Válassza az [OK] lehetőséget, majd nyomja meg a gombot. Ismét megjelenik a beviteli képernyő.

MEGJEGYZÉS: Ha olyan értéket ad meg, amely meghaladja a beállítási tartományt, az automatikusan a maximális értékre cserélődik.

5. Nyomja meg a gombot a beírás ellenőrzéséhez.

Amikor megjelenik a [Saved successfully. (Sikeresen mentve.)] üzenet, nyomja meg a gombot.

Állítsa be a mozgási távolságot a fűnyírás kezdőpontjái

[Top menu] > [Main menu (Főmenü)] > [Navigation preferences (Navigációs beállítások)] > [Departure position (Kezdő nyírási pozíció)]

Állítsa be a mozgási távolságot, amíg a robotfűnyíró el nem kezd a fűnyírást, miután elhagyta a töltőállomást. A robotfűnyíró először fűnyírás nélkül távolodik a töltőállomástól, majd az itt beállított távolság megtétele után elkezd nyírni.

Miért kell a fűnyírás kezdőpontjára menni?

Amikor a robotfűnyíró elhagyja a töltőállomást, nem kezd el azonnal a fűnyírást, hanem az állomástól bizonyos távolságot követően kezd meg a fűnyírást. Ennek az az oka, hogy a kissé távoli munkakezdési pozíció beállítása lehetővé teszi az átfedések vagy torzítások elkerülését, valamint a nehezen megközelíthető területek hatékonyabb elérését.

► **Ábra38:** 1. Töltőállomás 2. Munka kezdő pozíciója 3. Mozdulási távolság

1. Nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen.

Megjelenik a [Main menu (Főmenü)].

2. Főmenü  képernyőn megjelenő lehetőséget.

Megjelenik az almenü.

3. Válassza a [Departure position (Kezdő nyírási pozíció)] lehetőséget.

Megjelenik a beírás képernyő.

4. Használja a billentyűzetet, és adja meg a távolságot, amelyet a robotfűnyírónak meg kell tennie a fűnyírás megkezdése előtt.

► **Ábra39**

MEGJEGYZÉS: 80-tól 300 cm-ig terjedő indulási pozíciót adhat meg.

MEGJEGYZÉS: Ha a beállítási tartomány alatti értéket ad meg, megjelenik az [Invalid input. (Érvénytelen bevitel.)] üzenet.

Válassza az [OK] lehetőséget, majd nyomja meg a gombot. Ismét megjelenik a beviteli képernyő.

MEGJEGYZÉS: Ha olyan értéket ad meg, amely meghaladja a beállítási tartományt, az automatikusan a maximális értékre cserélődik.

5. Nyomja meg a gombot a beírás ellenőrzéséhez.

Amikor megjelenik a [Saved successfully. (Sikeresen mentve.)] üzenet, nyomja meg a gombot.

Az indulási mód kiválasztása a töltőállomásról

[Top menu] > [Main menu (Főmenü)] > [Navigation preferences (Navigációs beállítások)] > [Mower departing points (Fűnyíró kezdési pontjai)]

Állítsa be, hogyan induljon el a robotfűnyíró a töltőállomásról, és kezdje el a fűnyírást. Legfeljebb öt különböző indulási mód végrehajtási prioritását regisztrálhatja és módosíthatja, beleértve a követendő vezetékjel típusát és a fűnyíró indulási pontjaitól való mozgási távolságot az állomásról való induláskor.

Több fűnyíró indulási pont ügyes kombinálása


Amellett, hogy a fűnyírást közvetlenül a töltőállomásról indulva kezdi meg, a robotfűnyíró a határolóhuzal vagy a vezetőhuzal mentén is el tud távolodni az állomástól egy bizonyos távolságra, majd onnan kezdheti meg a munkát. A munkaterület formájának és elrendezésének megfelelő több indulási mód kombinálásával elkerülheti az átfedő vagy torz munkautakat, közvetlenül a normál navigációval nehezen megközelíthető területekre érkezhetsz, és egyenletes gyepfelületet érhet el az egész területen.

► **Ábra40:** 1. Töltőállomás 2. Határolóhuzal 3. Vezetőhuzal 4. Fűnyíró indulási pontjai

MEGJEGYZÉS: Az indulási módok beállítása előtt dokkolja a robotfűnyírót a töltőállomásban.

1. Nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen.

Megjelenik a [Main menu (Főmenü)].

2. Főmenü  képernyőn megjelenő lehetőséget.

Megjelenik az almenü.

3. Válassza a [Mower departing points (Fűnyíró kezdési pontjai)] lehetőséget.



Megjelenik a menüválasztó képernyő.

4. Válassza ki a profil számát az indulási mód regisztrálásához.

► **Ábra41:** 1. Előre balra a határolóhuzal mentén 2. Előre jobbra a határolóhuzal mentén 3. Előre az 1. vezetőhuzal mentén 4. Előre a 2. vezetőhuzal mentén

Megjelenik az opciómenü.

5. Használja a billentyűzetet, és adja meg a kívánt feltételeket a képernyőn megjelenő opcióformátum mezőkbe.

Opció	Részletek
Wire to trace: (Követ. vezeték:)	Válassza ki a huzal típusát, amelyet a robotfűnyírónak nyomon kell követnie, miután elhagyta a töltőállomást. A   gombokkal jelenítse meg a kívánt huzaltípust. Ha közvetlenül a töltőállomásról szeretne elindulni anélkül, hogy egy adott huzalt követne, válassza a [--] lehetőséget.
Departure position: (Kezdő nyírási pozíció:)	Adja meg azt a távolságot, amelyet a robotfűnyírónak meg kell tennie az állomástól a fűnyírási munka megkezdése előtt. 0-tól 800 m-ig terjedő távolságot adhat meg.
Probability (Valószínűség)	Adja meg a beállított profil végrehajtásának valószínűségét százalékban.

► **Ábra42:** 1. Maximális beírható valószínűségi érték

MEGJEGYZÉS: Ha az ábrán leírtak szerint állította be, akkor a(z) [Mower departing points (Fűnyíró kezdési pontjai)] teljes valószínűsége 60%. Ami a fennmaradó 40%-ot illeti, a Robotfűnyíró közvetlenül a töltőállomástól indul. Ha a Robotfűnyíró közvetlenül a töltőállomástól indul el, az indulási szögek beállíthatók. Az indulási szögekkel kapcsolatos részletekért lásd a következő részt: „Az indulási szögek beállítása a töltőállomástól”.

MEGJEGYZÉS: Az egyes profilokhoz megadható maximális valószínűségi érték a valószínűségi beviteli mező bal oldalán jelenik meg. Adja meg a megjelenített maximális értéket vagy annál kisebb értéket. Ha olyan értéket ad meg, amely meghaladja a tartományt, az automatikusan a maximális értékre cserélődik.

6. Válassza a [Test (Teszt)] lehetőséget, és a beállítások regisztrálása előtt hajtsa végre a tesztműveletet.

Kövesse a képernyőn megjelenő üzenetet, és fejezze be a tesztműveletet.

Ha a tesztművelet eredménye nem kielégítő, végezze el újra a beállításokat.

MEGJEGYZÉS: A teszt navigáció utáni távolságbeállítás regisztrálásához mentse el a tesztjelentést a képernyőn megjelenő utasításokat követve. Ezután nyomja meg a gombot a regisztráció befejezéséhez, miután megjelenik a [Saved successfully. (Sikeresen mentve.)] üzenet. Amikor ez a regisztráció befejeződött, a képernyő visszatér a menüválasztó képernyőre.

MEGJEGYZÉS: A robotfűnyíró a teszt navigáció után automatikusan megáll a fűnyíró indulási pontja közelében. A beállítások újbóli elvégzéséhez vagy új profil regisztrálásához csatlakoztassa újra manuálisan a robotfűnyírót a töltőállomáshoz.

MEGJEGYZÉS: A teszt navigáció kihagyásához válassza a [Verify (Jóváhagyás)] lehetőséget, és regisztrálja a beállítást.

Amikor megjelenik a [Saved successfully. (Sikeresen mentve.)] üzenet, nyomja meg a gombot.

7. Ismétlje meg a (4)–(6). lépéseket, és szükség szerint regisztráljon legfeljebb öt profilt.

Az indulási szögek beállítása a töltőállomástól

[Top menu] > [Main menu (Főmenü)] > [Navigation preferences (Navigációs beállítások)] > [Departure angles (Kezdőszögek)]

Állítsa be az indulási szögeket, amikor a robotfűnyíró közvetlenül a töltőállomástól indul. Feltételezve, hogy a dokkoló érintkezési pontja a töltőállomás felé nézve 0° (12 óra), akkor az óramutató járásával megegyező irányban két indulási szögtartományt állíthat be 90°-tól (3 óra) 270°-ig (9 óra). Beállíthatja az egyes indulási szögek végrehajtási prioritását.

Mi az a „valószínűség”, amely meghatározza a végrehajtási prioritást?

Az indulási mód és a töltőállomástól való indulási szögek beállításakor kapott valószínűség százalékban fejezi ki annak lehetőségét, hogy a robotfűnyíró a beállított tartalom alapján prioritást állítson elő. Például, ha az 1. és 2. tartomány valószínűségeként 25% és 75% van megadva az indulási szögek beállításakor, akkor 25% a valószínűsége annak, hogy a robotfűnyíró tetszőleges szögben indul el az 1-es tartományon belül.

► **Ábra43:** 1. Kilépési tartomány 1 2. Kilépési tartomány 2 3. Töltőállomás

1. Nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen.

Megjelenik a [Main menu (Főmenü)].

2. Főmenü  képernyőn megjelenő lehetőséget.

Megjelenik az almenü.

3. Válassza a [Departure angles (Kezdőszögek)] lehetőséget.

Megjelenik az opciómenü.

4. Használja a billentyűzetet, és adja meg a kívánt feltételeket a képernyőn megjelenő opcióformátum mezőkbe.


A kilépési tartományok 90° és 270° között állíthatók be.

Opció	Részletek
Exit range 1: (1. kilépési tartomány:)	Adja meg a robotfűnyíró első szögtartományát a töltőállomástól való induláshoz. (Csak egy tartományt is beállíthat.)
Exit range 2: (2. kilépési tartomány:)	Adja meg a robotfűnyíró második szögtartományát a töltőállomástól való induláshoz.

Opció	Részletek
Probability (Valószínűség)	Adja meg százalékban annak valószínűségét, hogy a robotfűnyíró az egyes beállított szögtartományokon belül elindul.

► **Ábra44:** 1. Kilépési tartomány 1 (1. tartomány) 2. Kilépési tartomány 2 (2. tartomány) 3. Valószínűség

Az indulási szögek beállítása

(1) A     gombokkal jelölje ki a beállítandó szög és valószínűség beviteli mezőket.

(2) Használja a billentyűzetet, és adja meg a szögeket és a valószínűségeket.

(3) Ismétlje meg az 1. és 2. lépést, és írja be az összes beviteli mezőt.

MEGJEGYZÉS: Ha csak az [Exit range 1: (1. kilépési tartomány:)] értéket adja meg, a végrehajtási valószínűség automatikusan 100%-ra áll be.

MEGJEGYZÉS: Ha csak az [Exit range 1: (1. kilépési tartomány:)] van megadva, az [Exit range 1: (1. kilépési tartomány:)] végrehajtási valószínűsége nem módosítható. Ha az [Exit range 2: (2. kilépési tartomány:)]-be való belépés az [Exit range 1: (1. kilépési tartomány:)] megadása után kezdődik, az [Exit range 1: (1. kilépési tartomány:)] végrehajtási valószínűsége módosítható.

MEGJEGYZÉS: Az [Exit range 2: (2. kilépési tartomány:)] beállítása előtt fejezze be az [Exit range 1: (1. kilépési tartomány:)] beállítást. Nem lehetséges csak az [Exit range 2: (2. kilépési tartomány:)] megadása.

MEGJEGYZÉS: Az [Exit range 2: (2. kilépési tartomány:)] végrehajtási valószínűsége automatikusan kiszámításra kerül úgy, hogy az összege a teljes [Exit range 1: (1. kilépési tartomány:)] végrehajtási valószínűségével 100%. Az [Exit range 1: (1. kilépési tartomány:)] végrehajtási valószínűsége levonásra kerül 100%-ból, és a maradék valószínűsége automatikusan megjelenik az [Exit range 2: (2. kilépési tartomány:)] végrehajtási valószínűségéként.

5. Válassza a [Verify (Jóváhagyás)] lehetőséget, és regisztrálja a beállításokat.

Amikor megjelenik a [Saved successfully. (Sikeresen mentve.)] üzenet, nyomja meg a gombot.

Példa a(z) [Mower departing points (Fűnyíró kezdési pontjai)] és a(z) [Departure angles (Kezdőszögek)] beállítására a töltőállomástól

Például, ha három indulási mód van regisztrálva a [Mower departing points (Fűnyíró kezdési pontjai)] almenüben, és mindegyik valószínűsége 20%, a teljes valószínűség 60%. A fennmaradó 40% valószínűség a [Departure angles (Kezdőszögek)] almenüben beállított 1. és 2. indulási szög tartomány végrehajtási prioritásához van hozzárendelve. Ha itt 50% és 50% van megadva az 1-es és 2-es indulási szögtartományok valószínűségéként, akkor a fennmaradó 40% valószínűséghez 50% lesz hozzárendelve az 1. és 2. tartományhoz. Ezért a teljes valószínűség szempontjából az 1. és 2. indulási szög tartomány végrehajtási prioritása 20%, illetve 20%.

Ennek eredményeként a robotfűnyíró véletlenszerűen végrehajtja a [Mower departing points (Fűnyíró kezdési pontjai)] almenüben regisztrált három indulási módot és a [Departure angles (Kezdőszögek)] almenüben regisztrált két indulási szöveget, mindegyiket 20%-os valószínűséggel.

Az eltolásos navigáció szélességének beállítása

[Top menu] > [Main menu (Főmenü)] > [Navigation preferences (Navigációs beállítások)] > [Line trace offset (Vonalkövetési távolság)]



A határolóhuzal és a vezetőhuzal mentén történő navigáció során az út szélessége eltolódik a beállítási tartományon belül.



Mi az eltolásos navigáció?

A robotfűnyíró a különböző huzalok mentén mozog, miközben érzékeli a huzalokból érkező jeleket. Az eltolásos navigáció szándékosan eltolja ezt a mozgási útvonalat minden referenciavezetékéről, hogy megakadályozza, hogy a kerekek ismételtlen áthaladjanak a gyep ugyanazon a részén. A robotfűnyíró úgy mozog, hogy a beállított érték tartományán belül véletlenszerűen eltolja az utat, lehetővé téve a pázsit terhelésének csökkentését bizonyos utakon.

► **Ábra45:** 1. Töltőállomás 2. Határolóhuzal 3. Vezetőhuzal 4. Külső él referenciavonal 5. Eltolásos navigáció szélességei

MEGJEGYZÉS: Ha keskeny út van a területen, vegye figyelembe azt a maximális eltolási szélességet, amely átengedi a robotfűnyírót.

1. Nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen. Megjelenik a [Main menu (Főmenü)].
2. Főmenü  képernyőn megjelenő lehetőséget. Megjelenik az almenü.

MEGJEGYZÉS: Ha a menü nem jelenik meg, használja a / gombokat a képernyő görgetéséhez.

3. Válassza a [Line trace offset (Vonalkövetési távolság)] lehetőséget. Megjelenik az opciómenü.
4. Jelölje be a vezetéknev jelölőnégyzetét az eltolási útvonal beállításához.

Opció	Részletek
G1:	Ez beállítja az eltolást az 1. vezetőhuzal referenciaútvonalhoz képest. Minél nagyobb az eltolási érték, annál szélesebb az eltolási tartomány a referenciaútvonaltól.
G2:	Ez beállítja az eltolást a 2. vezetőhuzal referenciaútvonalhoz képest. Minél nagyobb az eltolási érték, annál szélesebb az eltolási tartomány a referenciaútvonaltól.
Boundary: (Határ:)	Ez beállítja az eltolást a határolóhuzal referenciaútvonalhoz képest. Minél nagyobb az eltolási érték, annál szélesebb az eltolási tartomány a referenciaútvonaltól.

► Ábra46

Ha be van jelölve a jelölőnégyzet, az eltolás beviteli mezője automatikusan kiemelésre kerül.

5. Használja a billentyűzetet, és adja meg a kívánt feltételeket a képernyőn megjelenő opcióformátum mezőkbe.

► Ábra47

0-tól 9-ig terjedő eltolási értéket adhat meg. A következő táblázat az eltolási értékek tényleges navigációs szélességének hozzávetőleges tartományát mutatja. A táblázatban megadott navigációs szélességek tényleges tartománya a munkakörnyezettől és egyéb körülményektől függően eltérő lehet.


Eltolásérték és navigációs szélesség megfelelési táblázat

Eltolás értéke	Navigációs szélesség	Eltolás értéke	Navigációs szélesség
0	55 cm	5	110 cm
1	90 cm	6	115 cm
2	95 cm	7	120 cm
3	100 cm	8	125 cm
4	105 cm	9	130 cm

A navigációs szélesség ingadozásának képe

- Ábra48: 1. Határolóhuzal 2. Külső él referenciavonal 3. A navigációs szélesség ingadozási tartománya 4. 55 cm 5. 110 cm 6. 130 cm

MEGJEGYZÉS: Az a vonal, ahol a robotfűnyíró jobb oldala körülbelül 20 cm-rel kiér a határolóhuzalon, a külső él referenciavonala. A navigációs szélesség befelé ingadozik, a külső él referenciavonala pedig nulla.

6. Válassza a [Verify (Jóváhagyás)] lehetőséget, és regisztrálja a beállításokat. Amikor megjelenik a [Saved successfully. (Sikeresen mentve.)] üzenet, nyomja meg a  gombot.

Nyíratlan fű nyírása

[Top menu] > [Main menu (Főmenü)] > [Navigation preferences (Navigációs beállítások)] > [Spiral cutting (Spirális vágás)]



Ha a robotfűnyíró hosszú vagy sűrű fűvet stb. észlel a fűnyírás munkája során, spirálisan navigál ezen a területen, hogy intenzíven nyírja a fűvet. A sűrű füves területek spirális mintázatú nyírása hatékonyan teszi lehetővé a szép pázsit kialakítását.



Sűrű fűvel rendelkező foltok keresése

A robotfűnyíró megkeresi a sűrű fűvel és a nyíratlan gyeppel rendelkező területeket azáltal, hogy a fűnyírása során érzékenyen érzékeli a terhelést. Ha ilyen specifikus területet talál, a robotfűnyíró spirális mintázatban navigál ettől a ponttól kifelé, és intenzíven nyírja a fűvet, hogy hatékonyan tiszta és egyenletes pázsitot érjen el.


- Ábra49: 1. Sűrű füves terület 2. Spirális útvonal

MEGJEGYZÉS: A robotfűnyíró töltésenként egyszer spirális vágást hajt végre. Amikor a robotfűnyíró a töltés befejezése után elhagyja a töltőállomást, először körülbelül 30 percig folyamatosan normál fűnyírás munkát végez. Ha ezt követően sűrű vagy le nem kaszált fűvet stb. észlel, a működés átvált spirális vágási központosításra, majd intenzív fűnyírás után ismét normál navigációval folytatódik a fűnyírás.

1. Nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen. Megjelenik a [Main menu (Főmenü)].
2. Főmenü  képernyőn megjelenő lehetőséget. Megjelenik az almenü.

MEGJEGYZÉS: Ha a menü nem jelenik meg, használja a / gombokat a képernyő görgetéséhez.


3. Válassza a [Spiral cutting (Spirális vágás)] lehetőséget. Megjelenik az opciómenü.
4. Válassza ki a kívánt opciót.

Jelölje be az opció előtti jelölőnégyzetet, majd nyomja meg a  gombot.

Opció	Részletek
Spiral cutting (Spirális vágás)	Engedélyezi a spirálvágás módot.

► Ábra50

5. Válassza a [Confirm (Megerősítés)] lehetőséget, és regisztrálja a beállítását.



Amikor megjelenik a [Saved successfully. (Sikeresen mentve.)] üzenet, nyomja meg a  gombot.

Biztonsági beállítások

A riasztási idő beállítása

[Top menu] > [Main menu (Főmenü)] > [Security (Biztonság)] > [Alarm duration (Riasztás időtartama)]

Állítsa be a riasztás időtartamát, amely különböző értesítéseknél vagy hiba esetén megszólal.

1. Nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen. Megjelenik a [Main menu (Főmenü)].
2. Főmenü  képernyőn megjelenő lehetőséget. Megjelenik a PIN-kód beviteli képernyője.
3. Használja a billentyűzetet, és írja be a PIN-kódot.

► Ábra51

Megjelenik az almenü.

4. Válassza az [Alarm duration (Riasztás időtartama)] lehetőséget.



► Ábra52

Megjelenik a beírási képernyő.

5. Használja a billentyűzetet, és adja meg a kívánt időt.

► Ábra53

MEGJEGYZÉS: A riasztás időtartamát 1-től 99 percig adhatja meg. A kezdeti beállítási érték 10 perc.




6. Nyomja meg a  gombot a beírás ellenőrzéséhez. Amikor megjelenik a [Saved successfully. (Sikeresen mentve.)] üzenet, nyomja meg a  gombot.

A PIN-kód megváltoztatása

[Top menu] > [Main menu (Főmenü)] > [Security (Biztonság)] > [Change PIN code (PIN-kód módosítás)]

Ezzel a jelenleg használt PIN-kódot új kódra cserélheti.

MEGJEGYZÉS: Ha elfelejtette a PIN-kódját, lépjen kapcsolatba értékesítési irodánkkal vagy helyi kereskedőnkkel.



1. Nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen. Megjelenik a [Main menu (Főmenü)].
2. Főmenü  képernyőn megjelenő lehetőséget. Megjelenik a PIN-kód beviteli képernyője.
3. Használja a billentyűzetet, és írja be az éppen használt PIN-kódot. Megjelenik az almenü.
4. Válassza a [Change PIN code (PIN-kód módosítás)] lehetőséget. Megjelenik a beírási képernyő.
5. Használja a billentyűzetet, és írja be az új PIN-kódot. **► Ábra54**
6. A megerősítéshez írja be újra az új PIN-kódot. Amikor megjelenik a [The PIN code has been changed. (A PIN-kód megváltozott.)] üzenet, nyomja meg a  gombot.



A vezetékes jel interferenciájának megelőzése

[Top menu] > [Main menu (Főmenü)] > [Security (Biztonság)] > [Change wire signal (Vezetékes jelek közti váltás)]

Változtassa meg a vezetékes jelek küldésére szolgáló csatornát, ha azt zavarják a szomszédos munkaterületekről érkező jelek.

MEGJEGYZÉS: Csatornaváltás előtt dokkolja a robotfűnyírót a töltőállomással.



1. Nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen. Megjelenik a [Main menu (Főmenü)].
 2. Főmenü  képernyőn megjelenő lehetőséget. Megjelenik a PIN-kód beviteli képernyője.
 3. Használja a billentyűzetet, és írja be a PIN-kódot. Megjelenik az almenü.
 4. Válassza a [Change wire signal (Vezetékes jelek közti váltás)] lehetőséget. Megjelenik az opciómenü.
 5. Használja a billentyűzetet, és válassza ki az új csatornakódot. **► Ábra55**
- MEGJEGYZÉS:** Az aktuálisan használt csatornakód mellett egy jel jelenik meg. (A kezdeti érték [Channel 1 (1. csatorna)].) Csatornaváltáskor válasszon egy olyan csatornát, amelyen a jelzés nem látható.

6. Kövesse a képernyőn megjelenő üzenetet, és fejezze be a beállítást. Amikor megjelenik a [Dock the mower to the charging station. (Dokkolja a fűnyírót a töltőállomáson.)] üzenet, válassza a [Confirm (Megerősítés)] lehetőséget, és nyomja meg a  gombot. Amikor megjelenik a [Completed. (Kész.)] üzenet, nyomja meg a  gombot.

A robotfűnyíró védelme a lopás ellen

[Top menu] > [Main menu (Főmenü)] > [Security (Biztonság)] > [Anti-theft (Lopásgátló)]

Előzze meg a robotfűnyíró ellopását és nem megfelelő használatát a működési zár és értesítési funkció beállításával.


1. Nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen. Megjelenik a [Main menu (Főmenü)].
2. Főmenü  képernyőn megjelenő lehetőséget. Megjelenik a PIN-kód beviteli képernyője.
3. Használja a billentyűzetet, és írja be a PIN-kódot. Megjelenik az almenü.
4. Válassza az [Anti-theft (Lopásgátló)] lehetőséget. Megjelenik az opciómenü.

5. Használja a billentyűzetet, és jelölje be a kívánt opció jelölőnégyzetét.

Több lehetőséget is választhat.

Opció	Részletek
Stopped: PIN (Leállt: PIN)	Amikor a robotfűnyírót erőszakkal leállítják, a működés újraindításához PIN-kód bevitelre van szükség.
Stopped: PIN & Alarm (Leállt: PIN és riasztás)	Amikor a robotfűnyírót erőszakkal leállítják, megszólal a riasztó, és a működés újraindításához meg kell adni a PIN-kódot.
Lifted: PIN & Alarm (Felakadt: PIN és riasztás)	Amikor a robotfűnyírót felemeli, megszólal a riasztó, és a működés újraindításához PIN-kód megadása szükséges.
Tilted: PIN & Alarm (Eldől: PIN és riasztás)	Ha a robotfűnyírót egy bizonyos szögben vagy nagyobb mértékben megdönti, megszólal a riasztó, és a működés újraindításához PIN-kód megadása szükséges.

6. Válassza az [Verify (Jóváhagyás)] lehetőséget, és regisztrálja a beállítást.

Amikor megjelenik a [Saved successfully. (Sikeresen mentve.)] üzenet, nyomja meg a  gombot.



Egyéb beállítások

Felhasználói beállítások mentése/betöltése

[Top menu] > [Main menu (Főmenü)] > [Others (Egyéb)] > [Save and load preferences (Beállítások mentése és betöltése)]

Legfeljebb három előnyben részesített beállítást menthet el, amelyeket a beállítási menükben hoz létre és testre szab, és bármikor betöltheti őket. Ez lehetővé teszi egy sor felhasználói beállítás használatát a munkaterületnek és a környezetnek megfelelő váltáshoz.

MEGJEGYZÉS: Az elemek bizonyos tartománya (pl. a kezdeti beállítási képernyőn beállított dátum és idő, PIN-kód és így tovább) nem menthető és tölthető be.

1. Nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen. Megjelenik a [Main menu (Főmenü)].
 2. Főmenü  képernyőn megjelenő lehetőséget. Megjelenik az almenü.
 3. Válassza a [Save and load preferences (Beállítások mentése és betöltése)] lehetőséget. **► Ábra56**
- Megjelenik a menüválasztó képernyő.
4. Válassza ki a kívánt menüt.


Menü	Részletek
Load (Betöltés)	Betölti a mentett felhasználói beállításokat.
Save (Mentés)	Menti az éppen használt felhasználói beállításokat.

Megjelenik az opciómenü.

5. Válassza ki a felhasználói preferenciák betöltési forrását vagy a mentési cél beállításának nevét. **► Ábra57**

MEGJEGYZÉS: A [Listed now (Már ment.)] a már regisztrált felhasználói beállításokkal rendelkező opcióktól jobbra látható.

6. Kövesse a képernyőn megjelenő üzenetet, és fejezze be a beállítást.

Amikor megjelenik az [Are you sure? (Biztos benne?)] üzenet, válassza a [Yes (Igen)] lehetőséget, és nyomja meg a  gombot.

A dátum és idő beállításainak módosítása

[Top menu] > [Main menu (Főmenü)] > [Others (Egyéb)] > [Date and time (Dátum és idő)]

Ez a robotfűnyíróban beállított dátum és idő beállítására vagy módosítására szolgál.

1. Nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen. Megjelenik a [Main menu (Főmenü)].

2. Főmenü képernyőn megjelenő lehetőséget.
Megjelenik az almenü.

3. Válassza a [Date and time (Dátum és idő)] lehetőséget.
Megjelenik a menüválasztó képernyő.

4. A gombokkal válassza ki a kívánt menüpontot.
Válassza ki és jelenítse meg a kívánt formátumot a képernyőn.

Menü	Opció részletei
Date format: (Dátumformátum:)	Kiválasztja a dátumformátumot: [Year/Month/Day (Év/hónap/nap)], [Month/Day/Year (Hónap/nap/év)] vagy [Day/Month/Year (Nap/hónap/év)].
Time format: (Időformátum:)	Az időformátum váltása [12 hours (12 óras)] vagy [24 hours (24 óras)] között.

► Ábra58

5. Válassza a [Next (Tovább)] lehetőséget.
Megjelenik a dátum és idő beviteli képernyője.

6. Használja a billentyűzetet, és adja meg a kívánt dátumot és időt.
► Ábra59

A dátum és az idő megadása

(1) A gombokkal jelölje ki a beállítandó dátum- vagy időbeviteli mezőt.

(2) Használja a billentyűzetet, és írja be az évet, hónapot és napot vagy az időt.

(3) Ismétlje meg az 1. és 2. lépést, és írja be az összes módosítani kívánt beviteli mezőt.

7. Válassza a [Verify (Jóváhagyás)] lehetőséget.

Amikor megjelenik a [Saved successfully. (Sikeresen mentve.)] üzenet, nyomja meg a gombot.

A kijelző nyelvének megváltoztatása

[Top menu] > [Main menu (Főmenü)] > [Others (Egyéb)] > [Language (Nyelv)]

Ez az LCD-képernyőn megjelenő nyelv megváltoztatására szolgál.

1. Nyomja meg a gombot a vezérlőpanelen.

Megjelenik a [Main menu (Főmenü)].

2. Főmenü képernyőn megjelenő lehetőséget.

Megjelenik az almenü.

3. Válassza a [Language (Nyelv)] lehetőséget.

Megjelenik a nyelvválasztó képernyő.

4. Válassza ki a kívánt nyelvet.

A nyelvválasztó képernyő megjelenítési nyelve megváltozik.

Amikor megjelenik a [Saved successfully. (Sikeresen mentve.)] üzenet, nyomja meg a gombot.

A felhasználói beállítások visszaállítása

[Top menu] > [Main menu (Főmenü)] > [Others (Egyéb)] > [Reset all settings (Összes beállítás visszaállítása)]

Ez az összes mentett felhasználói beállítás visszaállítására és a kezdeti állapot visszaállítására szolgál.

MEGJEGYZÉS: A robotfűnyíró első indításakor megadott egyes információk és beállítások, mint például a dátum és az idő, valamint a PIN-kód, nem állnak vissza.

1. Nyomja meg a gombot a vezérlőpanelen.

Megjelenik a [Main menu (Főmenü)].

2. Főmenü képernyőn megjelenő lehetőséget.

Megjelenik az almenü.

3. Válassza a [Reset all settings (Összes beállítás visszaállítása)] lehetőséget.

Megjelenik a PIN-kód beviteli képernyője.

4. Használja a billentyűzetet, és írja be a PIN-kódot.

5. Kövesse a képernyőn megjelenő üzenetet, és fejezze be a beállítást.

Amikor megjelenik a [Completed. (Kész.)] üzenet, nyomja meg a gombot.

A termékinformációk böngészése

[Top menu] > [Main menu (Főmenü)] > [Others (Egyéb)] > [Information (Információk)]

Ez megjeleníti a legfrissebb termékinformációkat, például az összesített munkaidőt és a szoftververzióra vonatkozó információkat.

1. Nyomja meg a gombot a vezérlőpanelen.

Megjelenik a [Main menu (Főmenü)].

2. Főmenü képernyőn megjelenő lehetőséget.

Megjelenik az almenü.

3. Válassza az [Information (Információk)] lehetőséget.

MEGJEGYZÉS: Az információk böngészése után a gomb vagy a gomb megnyomásával visszatérhet egy felső menüképernyőre. Nyomja meg a gombot az [Others (Egyéb)] almenü képernyőjéhez, vagy a gombot a [Main menu (Főmenü)] képernyőhöz való visszatéréshez.

A LED BE/KI idejének kezelése

[Top menu] > [Main menu (Főmenü)] > [Others (Egyéb)] > [LED]

Ezzel szabályozható a robotfűnyíró tetején lévő LED lámpa be- és kikapcsolási ideje. A LED-lámpával kapcsolatos részletekért lásd: „Lámpa világítás” (59. oldal).

1. Nyomja meg a gombot a vezérlőpanelen.

Megjelenik a [Main menu (Főmenü)].

2. Főmenü képernyőn megjelenő lehetőséget.

Megjelenik az almenü.

MEGJEGYZÉS: Ha a menü nem jelenik meg, használja a gombokat a képernyő görgetéséhez.

3. Válassza a [LED] lehetőséget.

Megjelenik a BE/KI ütemezés beállítási képernyője.

4. Válassza ki a kívánt opciót.

Opció	Részletek
Always ON (Mindig BE)	A LED mindig világít. Ha ezt az opciót választja, egy pipa kerül a [Schedule 1: (1. időzítés:)] jelölőnégyzetbe, és megjelenik a [00:00] - [24:00] felirat.
Always OFF (Mindig KI)	A LED mindig KI van kapcsolva. Ha ezt az opciót választja, a pipák mind a [Schedule 1: (1. időzítés:)], mind a [Schedule 2: (2. időzítés:)] jelölőnégyzetből eltűnnek, és megjelenik a [00:00] - [00:00] felirat.
Schedule 1: (1. időzítés:)	A LED a beállított időtartamon belül világít.
Schedule 2: (2. időzítés:)	A LED a beállított időtartamon belül világít.

► Ábra60

Ütemezések beállítása

(1) Használja a billentyűzetet, és jelölje be a beállítandó ütemezési opció jelölőnégyzetét.

(2) A gombokkal jelölje ki a beállítandó óra vagy perc beviteli mezőt.

(3) Használja a billentyűzetet, és adja meg az időt.

(4) Ismétlje meg a 2. és 3. lépést az összes óra és perc beviteli mező megadásához.

MEGJEGYZÉS: Az ütemezési beállítás engedélyezéséhez jelölje be a jelölőnégyzetet.

MEGJEGYZÉS: A [Schedule 1: (1. időzítés:)] és [Schedule 2: (2. időzítés:)] alatt beírt idők nem fedhetik egymást.

5. Válassza a [Verify (Jóváhagyás)] lehetőséget.

Amikor megjelenik a [Saved successfully. (Sikeresen mentve.)] üzenet, nyomja meg a gombot.

A működési hibák részleteinek ellenőrzése

[Top menu] > [Main menu (Főmenü)] > [Others (Egyéb)] > [Error message (Hibaüzenet)]



Ez megjeleníti a robotfűnyírónak jelentett legutóbbi hibaüzeneteket, beleértve a részleteket is.

1. Nyomja meg a gombot a vezérlőpanelen.

Megjelenik a [Main menu (Főmenü)].

2. Főmenü  képernyőn megjelenő lehetőséget.

Megjelenik az almenü.

MEGJEGYZÉS: Ha a menü nem jelenik meg, használja a   gombokat a képernyő görgetéséhez.

3. Válassza az [Error message (Hibaüzenet)] lehetőséget.

A robotfűnyíró megkeresi a hibainformációkat, és megjeleníti a jelentett hibakódok listáját a legújabbak sorrendjében.





4. Válassza ki a hibakódot a részletek ellenőrzéséhez.

► **Ábra61**

Megjelenik a hiba részleteit tartalmazó képernyő.

5. Ellenőrizze a hiba dátumát és időpontját, valamint a hibaüzenet tartalmát.

► **Ábra62**

MEGJEGYZÉS: Az információk böngészése után a  gomb vagy a  gomb megnyomásával visszatérhet egy felső menüképernyőre. Nyomja meg a  gombot az [Others (Egyéb)] almenü képernyőjéhez, vagy a  gombot a [Main menu (Főmenü)] képernyőhöz való visszatéréshez.

KARBANTARTÁS

▲VIGYÁZAT: Ellenőrzés vagy karbantartás előtt mindig győződjön meg arról, hogy a robotfűnyíró tápkapcsolója ki van kapcsolva. Ezenkívül ne felejtse el kihúzni az AC-adaptert a konnektorból, amikor karbantartást végez a töltőállomáson.

▲VIGYÁZAT: Mindig viseljen kesztyűt és védőszemüveget az ellenőrzés és karbantartás során. Ellenkező esetben sérülés következhet be.

▲VIGYÁZAT: Az akkumulátor cseréjéről érdeklődjön értékesítési irodánkban vagy helyi kereskedőnknel.

A termék BIZTONSÁGÁNAK és MEGBÍZHATÓSÁGÁNAK fenntartása érdekében a javításokat és más karbantartásokat vagy beállításokat a Makita hivatalos vagy gyári szervizközpontjában kell elvégezni, mindig csak Makita cserealkatrészeket használva.

Tisztítás

MEGJEGYZÉS: Soha ne használjon gázolajt, benzint, hígítót, alkoholt vagy hasonló anyagokat. Ezek elszíneződést, alakvesztést vagy repedést okozhatnak.

MEGJEGYZÉS: Rendszeresen tisztítsa meg a gépet. A levágott fű felhalmozódhat az alvázban vagy a töltőállomáson.

MEGJEGYZÉS: Ne mossa a gépet nagynyomású mosóval. Ennek elmulasztása károsodáshoz vagy meghibásodáshoz vezethet.

A robotfűnyíró tisztítása

▲VIGYÁZAT: Ügyeljen arra, hogy ne sértse meg magát a pengékkel a fűnyírópengék és a környező területek tisztításakor.

▲VIGYÁZAT: Ügyeljen arra, hogy keze vagy más tárgy ne szoruljon a felső burkolat és az alváz közé, és ne sértse meg a kezét a felső burkolat szélein a felső burkolat felhelyezések és eltávolításakor.

Száraz vagy hígított semleges tisztítószerrel megnedvesített ruhával törölje le a felső burkolat felületét és a ház alsó részét. Teljesen törölje le a kerekeken és a kerekek körül felgyülemlt szennyeződések és nyusedéket.

► **Ábra63**

MEGJEGYZÉS: Mossa le vízzel, ha nagyon szennyezett. Vizes mosás után ajánlatos a gépet alaposan megszáritani, mielőtt újraindítaná.

A levágott fű felhalmozódhat a felső burkolat és az alváz között. Kövesse az alábbi eljárást a burkolat eltávolításához és az alváz felső részének tisztításához.

► **Ábra64:** 1. Fedőlap 2. Alváz 3. Gumi rögzítő 4. Csúsztető tengely

Miközben lenyomva tartja a kijelző fedelét, egyenként emelje fel és oldja ki a felső burkolat ábrán jelzett részeit.

► **Ábra65:** 1. Fedőlap 2. Kijelző fedél

MEGJEGYZÉS: Ügyeljen arra, hogy a felső burkolat eltávolításakor ne legyenek akadályok.

MEGJEGYZÉS: A felső burkolat és az alváz három helyen szorosan rögzítve van. Erősen húzza fel a felső burkolatot, amíg a felső burkolat belső oldalán lévő gumirögzítők le nem válnak az alváz csúsztetőtengelyeiről.

Amikor visszaállítja a felső burkolatot eredeti állapotába, igazítsa a felső burkolat gumirögzítőit az alváz csúsztetőtengelyeihez, és felülről

nyomja le erősen.

► **Ábra66**

MEGJEGYZÉS: A felső burkolat elülső és oldalsó részének fel-emelésével ellenőrizze, hogy a felső burkolat megfelelően van-e rögzítve az alvázhoz. A helytelen rögzítés az érzékelők érzékelési hibáját eredményezheti.

A töltőállomás tisztítása

Tisztítsa meg a töltőállomás töltőterminálján és állomástalpán felgyülemlt szennyeződések és nyusedéket.

► **Ábra67:** 1. Töltőterminál 2. Állomástalp

A fűnyírókések vizsgálata

Kövesse az alábbi eljárást, és hetente egyszer ellenőrizze.

1. Kapcsolja ki a robotfűnyíró főkapcsolóját, és fordítsa fejjel lefelé.

► **Ábra68**

2. Ellenőrizze a fűnyírópengék állapotát és a pengetalp forgását.

Ellenőrizze a következő pontokat.

- A pengetalp kis erővel forog?
- A fűnyíró pengéi túlságosan elkoptak, megrepedtek, elhasználdtak vagy elgörbültek stb.?

Pengetalp és fűnyírópengék

► **Ábra69:** 1. Normál 2. Kopott (A: 17,5 mm vagy kevesebb) 3. Repedt 4. Elhasználódott 5. Elhajlott 6. Pengetalp

3. Ellenőrizze a fűnyírópenge rögzítőcsavarjainak állapotát.

A rögzítőcsavarok eltávolításához kövesse a „A fűnyírópengék cseréje” részt (71. oldal) és ellenőrizze a rögzítőcsavarok állapotát.

Fűnyírópenge rögzítőcsavar

► **Ábra70:** 1. Normál 2. Kopott 3. Rögzítőcsavar

MEGJEGYZÉS: Ha a heti ellenőrzések során nem észlelnek különösebb rendellenességet, hosszabbítsa meg az ellenőrzési intervallumot.

MEGJEGYZÉS: A fűnyírópenge élettartama a működési környezettől függően változik. Különösen az alábbiakhoz hasonló körülmények csökkentik az élettartamot.

- Hosszú fűnyírási idő
- Széles munkaterület
- Fű vastag szárral és levelekkel
- Főszezon a fű növekedéséhez
- Kosz, homok vagy egyéb anyag tapadt a fűre

A fűnyírópengék cseréje

▲FIGYELMEZTETÉS: Cserélje ki a fűnyírópengéket a kézikönyvben leírtak szerint. Ha a cserét más módszerrel végzik, baleset vagy sérülés következhet be.

▲VIGYÁZAT: A fűnyírópengék cseréjekor mindig viseljen védőszemüveget és védőkesztyűt.

▲VIGYÁZAT: A cseréket mindig vízszintes és stabil felületen hajtsa végre.

MEGJEGYZÉS: Körülbelül 2-6 hetente cserélje ki a fűnyíró-pengéket. A csere időpontja a fűnyírás gyakoriságától és a fű állapotától függően változik.

MEGJEGYZÉS: Három fűnyírópenge van. Cserélje ki egyszerre mind a három pengét. Még akkor is, ha csak az egyik fűnyírópenge sérült, cserélje ki mindhárom pengét.

MEGJEGYZÉS: A fűnyírópengék cseréjéhez a következő szerszámok szükségesek. Előre készítse elő ezeket a szerszámokat előre.

- Csavarhúzó (plusz) (a pengék eltávolítására és rögzítésére szolgál)
- $\Phi 6$ mm-es fémrúd vagy csavarhúzó legalább 160 mm hosszúsággal (a pengetalp rögzítésére szolgál)

Ha a fűnyírópengék túlságosan elhasználódtak, megrepedtek, töredeztettek, meggömbültek stb., vagy a fűnyírópenge rögzítőcsavarjai elkoptak, kövesse az alábbi eljárást, és cserélje ki azokat.

1. Kapcsolja ki a robotfűnyíró főkapcsolóját, és fordítsa fejjel lefelé.

2. Rögzítse a pengetalpat.

Igazítsa egy vonalba a csúszólemez, a pengealap és a pengefedél furatait, majd helyezze be a fémrudat. Ha a pengetalp nem forog, a rögzítés kész.

► **Ábra71:** 1. Fém rúd 2. Védőlemez 3. Pengetalp 4. Pengevédő burkolat

3. Távolítsa el a fűnyíró pengéket.

Használja a plusz csavarhúzót, és távolítsa el a fűnyíró pengéit rögzítő csavarokat.

► **Ábra72:** 1. Csavar 2. Fűnyírókés

MEGJEGYZÉS: A csavar eltávolításakor ujjaival fogja meg a fűnyírókést. Ellenkező esetben a fűnyírópenge a felső burkolat és az alváz közötti részbe eshet.

4. Szerelje fel az új fűnyíró pengéket.

Használja az új fűnyíró pengékhez mellékelt csavarokat. A rögzítés után ellenőrizze, hogy a fűnyíró pengék forognak-e a csavarok körül.

► **Ábra73**

MEGJEGYZÉS: Ügyeljen a következő pontokra, hogy elkerülje a fűnyíró pengék leesését.

- **Használja a fűnyíró pengékhez mellékelt csavarokat. (Ne használja újra az eltávolított csavarokat)**
- **Erősen húzza meg a csavarokat, hogy ne lazuljanak meg.**

5. Távolítsa el a pengetalpat rögzítő fémrudat, és állítsa vissza a fejjel lefelé fordított robotfűnyírót eredeti állapotába.

► **Ábra74:** 1. Fém rúd

MEGJEGYZÉS: A fűnyíró pengék cseréje után ne felejtse el bekapcsolni a robotfűnyíró főkapcsolóját, amikor újraindítja.

Időszakos ellenőrzések

Rendszeresen ellenőrizze a következő pontokat.

Ellenőrzés helye	Ellenőrzött elem	Óvintézkedések	Az ellenőrzés gyakorisága
Robotfűnyíró	Van valami rendellenesség a fűnyíró pengékkel?	Ha a fűnyírás nem hajtható végre megfelelően, kapcsolja ki a főkapcsolót, ellenőrizze, hogy a fűnyírópengék nincsenek-e elkopva, nincs-e rajtuk repedés vagy forgács, és szükség esetén cserélje ki a fűnyírópengéket.	Heti egyszer
	Stabilan halad a robotfűnyíró?	Ha a robotfűnyíró haladása instabil, kapcsolja ki a főkapcsolót, és ellenőrizze, hogy nem sérültek-e meg a kerekek és a tengelyek, vagy nem akadt-e be idegen tárgy, illetve nem halmozódott-e fel szemét vagy szennyeződés a kerekeken és a tengelyeken. Ha a probléma nem oldódik meg, forduljon értékesítési irodánkhoz.	Havonta egyszer
	Rendellenes hangot hall?	Ha szokatlan hang hallatszik, kapcsolja ki a főkapcsolót, és ellenőrizze, hogy nem akadt-e be idegen tárgy a kerekek és a fűnyírópengék forgó részeibe. Ha a probléma nem oldódik meg, forduljon értékesítési irodánkhoz.	Havonta egyszer
	Megfelelően végrehajtható a dokkolás?	Ha a dokkolás nem hajtható végre, kapcsolja ki a főkapcsolót, mozgassa kézzel a robotfűnyírót, és ellenőrizze, hogy lehetséges-e a megfelelő dokkolás a töltőállomással. Ha a megfelelő dokkolás nem lehetséges, ellenőrizze a következő pontokat. - Távolítsa el minden akadályt a kerekek közeléből. - Helyesen rögzítse a felső burkolatot. (A felső burkolatot három helyen kell rögzíteni) - Ha az állomás talpa alatt a talaj egyenetlen, simítsa el.	Havonta egyszer
Töltőállomás	Az állomás jelzőfénye zölden világít?	Ha világít, pirosan villog vagy nem világít, a robotfűnyíró nem tud nyírást végrehajtani. Ellenőrizze a következő pontokat, és tegye meg a megfelelő óvintézkedéseket. - Az AC-adapter megfelelően csatlakoztatva van a konnektorhoz? - A cabtire kábel megfelelően csatlakozik az AC-adapterhez és a töltőállomáshoz? - A határolóhuzal csatlakozói megfelelően csatlakoznak a töltőállomáshoz? - Megfelelően vannak a határolóhuzalhoz csatlakoztatva a csatlakozók? - A határolóhuzal részben elszakadt?	Amikor a robotfűnyíró LED-je kigyullad vagy pirosan villog
	A töltőállomás megfelelően van rögzítve?	Ha a töltőállomás elmozdul, húzza meg újra a menetes csapjait 6-os imbuszkulccsal.	Heti egyszer
	Idegen anyag tapadt a terminálokra?	Néhány megtapadt anyag akadályozhatja a megfelelő kommunikációt és a töltést. Tisztítsa meg minden szennyeződést a töltőterminálról és a többi terminálról.	Heti egyszer
	Kilóg a vezetőlánc az állomás talpából?	Ha a vezetőlánc kinyúlik az állomás talpának hornyából, helyezze be újra.	Heti egyszer
AC-adapter és cabtire kábel	Szilárdan és teljesen be vannak dugva a hálózati csatlakozó és a csatlakozó terminálok?	Ha egy csatlakozó vagy csatlakozó terminál meglazult, helyezze be újra.	Havonta egyszer
	Sérültek a kábelek?	Ha a kábelköpeny lehámlott vagy súlyosan megsérült, forduljon értékesítési irodánkhoz.	Havonta egyszer
Munkahely	Vannak idegen tárgyak?	Távolítsa el minden olyan tárgyat, amely károsíthatja a fűnyíró pengéit, vagy beakadhat a robotfűnyíró forgó részeibe. (Apró kövek, botok, szemét, madzagszerű tárgyak stb.)	Havonta egyszer
	Van valami változás a munkakörnyezetben?	Tegye meg a következő óvintézkedéseket. - Ha a fű magassága meghaladja a 65 mm-t, vágja le addig a magasságig vagy annál kevesebbé. - Távolítsa el minden gyomot, amely magasabb, mint a fű. - Töltse ki az esetleges lyukakat vagy mélyedéseket, és simítsa ki a helyi egyenetlenségeket. - Kerülje a használatát, ha mély tócsák vagy hó gyűlik össze.	Havonta egyszer
	Van valami rendellenesség a határolóhuzal és a vezetőlánc telepítésével kapcsolatban?	Ha a huzalok lebegnek a levegőben, rögzítse őket újra a csapokkal.	Havonta egyszer

Kezelés az idény vége után

A fűnyírási idény végén távolítsa el a következő részeket a felszerelés helyéről, és tárolja őket zárt térben.

- Robotfűnyíró
- Töltőállomás
- AC-adapter
- Cabtire kábel

MEGJEGYZÉS: Tárolás előtt töltsse fel a robotfűnyírót.

MEGJEGYZÉS: A határolóhuzal és a vezetőhuzal(ok) telepítve hagyhatók.

Tárolás előtt tisztítsa meg a robotfűnyírót és a töltőállomást. Ezenkívül kövesse az alábbi eljárásokat az egyes részek eltávolításához.

Az AC-adapter eltávolítása

1. Húzza ki az AC-adaptert a konnektorból.
 2. Távolítsa el a cabtire kábelt.
 3. Ha az AC-adapter a falhoz van rögzítve, távolítsa el a falról.
- **Ábra75**

MEGJEGYZÉS: Távolítsa el az AC-adaptert az ábrán látható számok sorrendjében.

A töltőállomás eltávolítása

VIGYÁZAT: Viseljen kesztyűt a munka során.

1. Nyissa ki a töltőállomás fedelét, és távolítsa el a cabtire kábelt.
- **Ábra76**
2. Húzza le a határolóhuzal és a vezetőhuzal kapcsait, és távolítsa el mindegyik vezetéket a töltőállomásról.
 3. Távolítsa el a menetes csapokat az állomástalpról 6-os imbuszkulcs segítségével.
- **Ábra77**

Tárolás

VIGYÁZAT: Tárolja a robotfűnyírót kikapcsolt állapotban.

Ha a robotfűnyírót hosszú ideig bekapcsolt állapotban hagyja üzemben kívül, az akkumulátor túlságosan lemerülhet, és használhatatlanná válhat.

MEGJEGYZÉS: Tárolás előtt törölje le száraz ruhával a töltőállomás csatlakozórészeit, a huzalokat és a kábeleket. A megtapadt szennyeződésekkel történő tárolás rozsdásodást vagy korróziót okozhat.

MEGJEGYZÉS: Helyezze a töltőállomás és az AC-adapter rögzítéséhez használt csavarokat egy zacskóba vagy más tárolóedénybe, és óvatosan tárolja őket, hogy ne veszítse el őket.

Olyan helyen tárolja, amely megfelel az alábbi feltételeknek.

- Lapos és stabil hely
- Olyan hely, ahol nincs közvetlen napfény, és nincs kitéve esőnek, hónak stb.
- Alacsony páratartalmú hely

- Olyan hely, ahol gyerekek nem érhetik el

MEGJEGYZÉS: A robotfűnyíró az ábrán látható módon függőlegesen is tárolható. Függőleges tároláskor válasszon sík és stabil helyet.

► **Ábra78**

A termék ártalmatlanításakor

A termék ártalmatlanítása során kövesse a helyi előírásokat, és megfelelően ártalmatlanítsa a különálló alkatrészeket.

VIGYELMEZTETÉS: A robotfűnyíró akkumulátort tartalmaz. **A termék ártalmatlanításakor vegye ki az akkumulátort, és külön dobja ki.** Az akkumulátor elkülönített ártalmatlanításának elmulasztása balesetet vagy sérülést okozhat repedés, tűz vagy füst miatt.

VIGYELMEZTETÉS: Ne üzemeltesse nedves kézzel. Áramütés érheti.

VIGYÁZAT: Üzemeltetéskor viseljen kesztyűt.

MEGJEGYZÉS: Az akkumulátor eltávolításához szét kell szerelni a házat. Készítsen elő egy plusz csavarhúzó.

Akkumulátor eltávolítása

VIGYÁZAT: Csak akkor távolítsa el az akkumulátort, amikor a terméket kidobja.

VIGYÁZAT: Az akkumulátor cseréjéről érdeklődjön értékesítési irodánkban vagy helyi kereskedőnkél. Az akkumulátor saját maga általi cseréje ronthatja a készülék vízálló teljesítményét.

1. Kapcsolja ki a robotfűnyíró főkapcsolóját.
 2. Távolítsa el a felső burkolatot.
- **Ábra79:** 1. Főkapcsoló 2. Fedőlap 3. Alváz
3. Lazítsa meg a 14 csavart az alváz felső részén, és vegye le a felső házat.
- **Ábra80:** 1. Felső ház
4. Válassza le az akkumulátorhoz csatlakoztatott 2 csatlakozót.
- **Ábra81:** 1. Akkumulátorfedél 2. Csatlakozó (kicsi) 3. Csatlakozó (nagy)

MEGJEGYZÉS: Ha az eljárást nehéz végrehajtani, távolítsa el a felső házhoz rögzített csatlakozót.

5. Válassza le az alaplaphoz csatlakoztatott 3 csatlakozót.
- **Ábra82:** 1. Fő tábla 2. Csatlakozó (nagy) 3. Csatlakozó (kicsi)
6. Távolítsa el az akkumulátorfedél 3 csavarját.
- **Ábra83:** 1. Akkumulátorfedél
7. Távolítsa el az elemtartó fedelét, majd vegye ki az akkumulátort a párnával együtt.
- **Ábra84:** 1. Akkumulátorfedél 2. Akkumulátor 3. Párna
8. Vegye ki akkumulátort a párnából.

Az Akkumulátor eltávolításához kövesse a helyi szabályokat.

VIGYÁZAT: Ne szerelje szét az eltávolított akkumulátort.

VÉDELMI RENDSZER

Védelmi rendszer és hibajelzés

A robotfűnyíró védőrendszerrel van felszerelve. Hiba esetén a védelmi rendszer aktiválódik, és minden motor automatikusan leáll. A hiba részletei a hibakóddal együtt megjelennek az LCD képernyőn.

Kód	A hiba részletei	Ok	Teendő
E012	Probléma a jobb kerék motorjával	Idegen tárgyak, például fű vagy ágak akadályozzák a kerekek forgását, vagy a hajtómotor túlterhelődik az ismételt ütközések miatt.	Vizsgálja meg a kerekeket, és távolítson el minden idegen tárgyat. Ellenőrizze azt is, hogy a működési terület megfelel-e a használati kézikönyvben meghatározott munkakörnyezetnek. Egy idő után indítsa újra a gépet.
E013	Probléma a bal kerék motorjával		
E020	A pengemotor túlterhelt	A pengemotor bizonyos okok miatt túlterhelt. Például idegen anyagok (fű vagy ágak) zavarják a pengealap forgását.	Vizsgálja meg a pengealap környékét, és távolítson el minden idegen tárgyat. Egy idő után indítsa újra a gépet.
E021	Penge motor probléma		
E030	A vágási magasság motor túlterhelt	A vágási magasság motor bizonyos okok miatt túlterhelt. Például idegen anyag (fű vagy ágak) zavarják a vágási magasság-állító mechanizmus mozgását.	Ellenőrizze a vágási magasság-állító mechanizmust, és távolítson el minden idegen tárgyat.
E031	Vágási magasság motor probléma		

Kód	A hiba részletei	Ok	Teendő
E040	Nincs huzaljel	Az AC-adapter, a cabtíre kábel vagy a határolóhuzal csatlakozása rossz vagy sérült.	Ellenőrizze a töltőállomás jelzőfényét. Zöld/világító: Lépjen kapcsolatba a kereskedővel vagy értékesítési irodánkkal. Piros/villog: Ellenőrizze a határolóhuzalt, és csatlakoztassa újra. Cserélje ki, ha sérülést talál. Ki: Ellenőrizze az AC-adaptert és a cabtíre kábelt, majd csatlakoztassa újra. Cserélje ki, ha sérülést talál.
		A gép és a töltőállomás minden csatornakódja eltérő.	Megfelelően módosítsa a huzaljel csatornakódját a [Security (Biztonság)] menüben.
		A gép túl messze van a határolóhuzaltól.	Szerelje vissza a határolóhuzalt úgy, hogy a teljes munkaterület 35 m-en belül legyen a határolóhuzaltól.
		A jeleket a környező fémtárgyak (kerítések, betonacél) és más eszközök interferenciája blokkolja.	Növelje a jelerősséget a munkaterületen a szigetek számának növelésével a munkaterületen, csökkentse a munkaterületet stb.
E041	Külső munkaterület	Helytelen határolóhuzal csatlakoztatása vagy telepítése. Például a határolóhuzalok keresztezik egymást, vagy a gép kimegy a munkaterületről a nagy lejtő miatt.	Ellenőrizze, hogy a határolóhuzalok megfelelően vannak-e felszerelve és erősen csatlakoztatva vannak-e a töltőállomáshoz. A telepítés módját lásd a Beállítási útmutató határolóhuzal telepítésével foglalkozó fejezetében.
		A jeleket a környező fémtárgyak (kerítések, betonacél) és más eszközök interferenciája blokkolja.	Növelje a jelerősséget a munkaterületen a szigetek számának növelésével a munkaterületen, csökkentse a munkaterületet stb.
		Interferencia a közelben lévő egyéb termékek jeleivel.	Megfelelően módosítsa a huzaljel csatornakódját a [Security (Biztonság)] menüben. Szerelje vissza a határolóhuzalokat úgy, hogy mindkét határolóhuzalnál 1 m-nél nagyobb távolságot tart.
E051	Átmeneti probléma	A gép magas hőmérsékleten van, vagy a „STOP” gomb aktív marad a fűnyírás parancsa után.	Indítsa újra a gépet egy idő után, vagy engedje el a „STOP” gombot a kijelző fedelének lecsukásával a nyírás parancsa után.
E060	Üres akkumulátor	A gép nem tudta megtalálni a töltőállomást.	Ellenőrizze a határolóhuzal és a vezetőhuzal telepítését. A telepítés módját lásd a Beállítási útmutató határolóhuzal telepítését taglaló fejezetében.
		A fűnyírás opció [Auto mowing (Automatikus fűnyírás)] értékre van állítva, ha az alterületen dolgozik.	Állítsa a fűnyírás beállítást [Mowing without charging (Fűnyírás töltés nélkül)] értékre, ha az alterületen dolgozik. Az alterületen végzett munka során a gép nem tud visszatérni a töltőállomásra.
		Az akkumulátor lemerült.	A töltéshez csatlakoztassa a gépet a töltőállomáshoz. Ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon a kereskedőhöz vagy értékesítési irodánkhöz.
E064	Alacsony akkumulátor	Az akkumulátor túlságosan lemerült. Az akkumulátor lemerült.	
E080	Elektronikus probléma	Átmeneti probléma van a termékben az elektronikával vagy a firmware-rel.	Indítsa újra a gépet. Ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon a kereskedőhöz vagy értékesítési irodánkhöz.
E100	Beragadt	A hátsó kerekek a sáros körülmények miatt pörögnek.	Kerülje el a hátsó kerekek kipörgését a talaj egyenlítésével vagy a működési terület határolóhuzallal történő korlátozásával.
E101	Dokkoló probléma	A gép nem tudott dokkolni a töltőállomásba, vagy a töltőállomás hibás.	Tisztítsa meg az egyes csatlakozókat. Ha a töltőállomás megdőlt vagy ferde, fektesse le egyenesen. Ha a töltőállomás jelzőfénye pirosan világít, húzza ki a csatlakozódugót, várjon egy kicsit, majd indítsa újra a töltőállomást.
E102	Fejjel lefelé	A gép erősen megdőlt vagy felborult.	Állítsa fel a gépet.
E103	A fűnyíró eldőlt	A gép az elfogadható tartományon túl van megdőntve.	Helyezze a gépet sík területre. Helyezze vissza a határolóhuzalt úgy, hogy a nagy lejtők a munkaterületen kívül legyenek.
E104	Felemelve	Az emelés-érzékelő aktiválódott, mert a gép nekiütközött vagy ráfutott egy akadályra.	Tartsa be a távolságot az akadály és a munkaterület között, és indítsa újra a gépet.
E105	Ütközés-érzékelő probléma	A felső burkolat nem tud visszatérni standard pozícióba.	Ha a gép akadályhoz ér, szabadítsa ki a gépet az akadályból. Távolítson el minden szennyeződést vagy idegen tárgyat a felső burkolat és az alváz között, és ellenőrizze, hogy a felső burkolat szabadon mozog-e a csúszótengelyek körül.
E200	Hurokérzékelő probléma	A huzalérzékelő érintkezése gyenge, vagy meghibásodott.	Lépjen kapcsolatba a kereskedővel vagy értékesítési irodánkkal.
E201	Dőlésérzékelő probléma	Nem sikerült kommunikálni a dőlésérzékelővel.	
E202	Stop kapcsoló probléma	A „STOP” gomb megbízhatósága csökken.	
E203	IMU érzékelő probléma	Nem sikerült kommunikálni az IMU-érzékelővel.	
E204	Vágási magasság érzékelő probléma	Az emelőszerkezet érzékelőjének érintkezése rossz, vagy meghibásodott, hiba van a csatlakozásban.	
E206	Emelés-érzékelő probléma	Az emelés-érzékelő megbízhatósága csökken.	

HIBAE LHÁRÍTÁS

Ha úgy gondolja, hogy meghibásodott

Mielőtt javítást kérne vagy érdeklődne, ellenőrizze, hogy az alábbiak érvényesek-e.

Rendellenesség	Lehetséges ok (meghibásodás)	Megoldás
Az LCD-képernyő nem jelenik meg.	Ki van kapcsolva a robotfűnyíró áramellátása?	Kapcsolja be a robotfűnyírót. (Lásd a „Be-/kikapcsolás” című részt.)
A robotfűnyíró mozdulatlan.	A Robotfűnyíró hibája fordul elő? (A LED jelzőlámpa pirosan villog?)	A robotfűnyíró nem működik hiba esetén. Ellenőrizze a hibakódot. (Lásd a következő részt: „VÉDELMI RENDSZER”.)
	A töltőállomás hibája fordul elő?	Ellenőrizze az állomásjelzőt. A megoldásokért lásd a(z) „Fűnyírás megkezdése” című fejezetet.
	Lehet, hogy törött a határolóhuzal.	Ellenőrizze az állomásjelzőt. A megoldásokért lásd a(z) „Fűnyírás megkezdése” című fejezetet.
A robotfűnyíró nem tud dokkolni a töltőállomásba.	A töltőállomás deformálódott.	Helyezze a töltőállomást szilárdan egy vízszintes felületre. A töltőállomás telepítésével kapcsolatban olvassa el a Beállítási útmutató „A töltőállomás helyének meghatározása” című fejezetét.
	A vezetőhuzal nem közvetlenül a töltőállomástól van lefektetve, vagy nem megfelelő a távolság.	Szerelje fel a vezetőhuzalt legalább 2 méterre közvetlenül a töltőállomástól. A vezetőhuzalok telepítésével kapcsolatban lásd a Beállítási útmutató „Vezetőhuzal telepítési feltételei” című fejezetét.
	A vezetőhuzal nincs megfelelően rögzítve a töltőállomáshoz.	Rögzítse a vezetőhuzalt a töltőállomás állomástalpának közepén lévő horonyba. A vezetőhuzal telepítésével kapcsolatban lásd a Beállítási útmutató „Vezetőhuzal felszerelése” című fejezetét.
	A robotfűnyíró vagy a töltőállomás hátsó kerekei piszkosak.	Tisztítsa meg a robotfűnyíró hátsó kerekeit és a töltőállomás talpatát.
	A robotfűnyíró vagy a töltőállomás töltőcsatlakozói piszkosak.	A töltőcsatlakozók tisztítása. Ha a probléma a tisztítás után is fennáll, vagy ha a csatlakozók jelentősen elhasználódtak, forduljon értékesítési irodánkhoz vagy helyi kereskedőnkhez.
A robotfűnyíró nem tér vissza a töltőállomásra.	Mivel a robotfűnyíró a vezetőjel aktív keresési periódusában van, nem tér vissza a határjellel.	Ha a vezetőhuzal nincs telepítve, állítsa a vezetőjel aktív keresési időszakát 0 percre. A beállítási eljárást lásd a „A vezetőjel aktív keresési időszakának beállítása” fejezetben.
	A robotfűnyíró nem hagyja el a töltőállomást a munkaterület megváltoztatása után.	Távolítsa el a robotfűnyírót a töltőállomásról, és hagyja, hogy a környező mágneses teret a memóriájába mentse. A beállítási eljárást lásd a „Navigációs beállítások” fejezetben.
	A robotfűnyíró nem tud visszatérni a határolójelre, mert a töltőállomás közelében elhelyezett határolóhuzal nem megfelelő.	Telepítse a határolóhuzalt 1,5 m-re egyenesen a töltőállomás mindkét oldalától. A határolóhuzalok telepítésével kapcsolatban lásd a Beállítási útmutató „Határolóhuzal telepítése” című fejezetét.
Az akkumulátor nem töltődik	Ha az akkumulátor teljesen lemerült, eltarthat egy ideig, amíg az akkumulátor elkezd tölteni.	Csatlakoztassa a robotfűnyírót a töltőállomáshoz úgy, hogy a főkapcsoló BE van kapcsolva, és várjon egy kicsit, amíg a töltés elindul. Ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon értékesítési irodánkhoz vagy helyi forgalmazóhoz.
	A robotfűnyíró vagy a töltőállomás töltőcsatlakozói piszkosak.	A töltőcsatlakozók tisztítása. Ha a probléma a tisztítás után is fennáll, vagy ha a csatlakozók jelentősen elhasználódtak, forduljon értékesítési irodánkhoz vagy helyi kereskedőnkhez.
A robotfűnyíró hosszú ideig a töltőállomáson marad, és nem kezdi el a fűnyírást.	A kijelző fedele le van zárva, de a fűnyírás indítógombja nincs megnyomva.	A fűnyírás indító gombjának megnyomása után zárja le a kijelző fedelét. Olvassa el az utasításokat a „Fűnyírás megkezdése” fejezetben.
	A robotfűnyíró készenléti állapotban van, miután visszatért a töltőállomásra.	Töltés után ellenőrizze a működési opciókat. Olvassa el az utasításokat a „Parkbeállítások” fejezetben.
	A robotfűnyíró nem működik, ha az akkumulátor hőmérséklete túl magas vagy túl alacsony.	Egy idő után indítsa újra a robotfűnyírót.
Rendellenes rezgés/zaj	A fűnyíró penge sérült.	Ellenőrizze a fűnyíró pengék állapotát, és cserélje ki őket új pengékre és csavarokra. A cserével kapcsolatban lásd a „A fűnyírópengék cseréje” fejezetet.
	Idegen anyag ragadt a fűnyíró pengéjébe.	Ellenőrizze a fűnyíró penge körüli részt, és távolítsa el minden idegen anyagot.
A robotfűnyíró nem kívánt időpontban/dátummal működik.	A Robotfűnyíró dátuma és ideje helytelen.	Ellenőrizze a Robotfűnyíró dátumát és idejét. Az ütemezés beállításának módját lásd a „A dátum és idő beállításainak módosítása” fejezetben.
	Ütemezett fűnyírás nem szándékos beállítása.	Kérjük, módosítsa a fűnyírás ütemezését. Olvassa el az utasításokat a „Fűnyírás ütemezése” fejezetben.
A robotfűnyíró halad, de a vágókés motorja nem forog.	A robotfűnyíró most indult el, vagy visszatér a töltőállomáshoz.	A pengemotor nem forog, amikor a robotfűnyíró éppen elindult, vagy amikor visszatér a töltőállomáshoz.
Rövid fűnyírási idő	A fűnyíró pengék elhasználódtak, és megnőtt a vágópenge motorjának terhelése.	Cserélje ki a fűnyíró pengét. A cserével kapcsolatban lásd a „A fűnyírópengék cseréje” fejezetet.
	Közeledik az akkumulátor élettartamának vége.	Lépjön kapcsolatba értékesítési irodánkkal vagy helyi kereskedőnkkel.
Rövid fűnyírási és töltési idő	Közeledik az akkumulátor élettartamának vége.	Lépjön kapcsolatba értékesítési irodánkkal vagy helyi kereskedőnkkel.
	A pengemotor bizonyos okok miatt túlterhelt.	Lépjön kapcsolatba értékesítési irodánkkal vagy helyi kereskedőnkkel.

Rendellenesség	Lehetséges ok (meghibásodás)	Megoldás
Egyenetlen fűnyírás	A fűnyírási ütemterv túl rövid a teljes munkaterület lenyírásához.	Csökkentse a munkaterület méretét, vagy hosszabbítsa meg az ütemtervet. Olvassa el az utasításokat a „ <i>Fűnyírás ütemezése</i> ” fejezetben.
	A fűnyíró pengék elhasználódtak, és megnőtt a vágópenge motorjának terhelése.	Cserélje ki a fűnyíró pengét. A cserével kapcsolatban lásd a „ <i>A fűnyírópengék cseréje</i> ” fejezetet.
	A fű túl hosszú a beállított vágási magassághoz.	Előzetesen módosítsa a vágási magasságot, vagy vágja le a gyeplet 65 mm-re vagy annál kisebbre. A konfigurálásról a „ <i>A nyírási magasság meghatározása</i> ” fejezetben olvashat.
	A fű, ágak vagy más idegen anyagok megakadályozzák a pengetalp vagy a kerekek forgását.	Vizsgálja meg a pengetalpat vagy a kerekeket, és távolítson el minden idegen anyagot.
A pázsiton nyomvonalak képződnek.	A robotfűnyíró ismételten egy adott úton halad.	Állítsa be az eltolásos navigáció szélességét. A konfigurálásról a „ <i>Az eltolásos navigáció szélességének beállítása</i> ” fejezetben olvashat.
Képtelen egy ösvényen haladni.	Az út szélessége keskeny.	Az út szélessége legalább 150 cm legyen. A határolóhuzalok felszerelésével kapcsolatban olvassa el a Beállítási útmutató „ <i>Határolóhuzal telepítési feltételei</i> ” című fejezetét.
A robotfűnyíró nem tud átmenni két határolóvezetéken a szigetre és onnan vissza.	A két határolóhuzal a szigetre és szigetről nincs közel egymáshoz.	Zárja le (0 cm-re) a két határolóhuzalt a sziget felé és onnan el. A határolóhuzalok telepítésével kapcsolatban lásd a Beállítási útmutató „ <i>Határolóhuzal telepítése</i> ” című fejezetét.
A spirálvágás nem működik.	A normál fűnyírási művelet nem tartott 30 percig.	A spirális vágás akkor működik, ha körülbelül 30 percnyi normál fűnyírás után sűrű füvet észlel. További információkért olvassa el a „ <i>Nyíratlan fű nyírása</i> ” fejezetet
Elfelejtette a PIN-kódot.	-	Lépjen kapcsolatba a kereskedővel vagy értékesítési irodánkkal.

Obsah

ÚVOD	77	Predvolby navigácie	86
Technické špecifikácie	77	Nastavenie aktívneho obdobia vyhľadávania navádzacieho signálu	86
Značky so symbolmi	78	Kosenie trávy v blízkosti ohraničenia	87
Určené použitie	78	Nastavenie vzdialenosti pohybu k počiatočnému bodu kosenia	87
Bezpečnostné opatrenia	78	Výber spôsobu odchodu z nabíjacej stanice	87
Hluk	79	Nastavenie uhlov odchodu z nabíjacej stanice	88
Vyhlásenia o zhode	79	Nastavenie šírky posunu navigácie	89
Názvy dielov	79	Kosenie nepokosenej trávy	89
Predstavenie samostatne predávaných položiek	79	Predvolby zabezpečenia	90
PRÍPRAVA	80	Nastavenie času rozozvučania alarmu	90
Zapnutie/vypnutie napájania	80	Zmena PIN kódu	90
Nabíjanie robotickej kosačky	80	Zabránenie rušenia signálu z drôtu	90
Čo musíte pochopiť pred použitím	80	Ochrana robotickej kosačky pred krádežou	90
SPÔSOB POUŽITIA	81	Ďalšie nastavenia	90
Používanie ovládacieho panela	81	Uloženie/načítanie používateľských predvolieb	90
Spustenie kosenia	81	Zmena nastavení dátumu a času	91
Zastavenie kosenia	82	Zmena jazyku zobrazenia	91
PONUKY NASTAVENIA	82	Resetovanie používateľských predvolieb	91
Ponuka Start Mowing (Spustenie kosenia)	83	Prehliadanie informácií o výrobku	91
Kosenie pri automatickej prevádzke a nabíjaní	83	Správa času zapnutia/vypnutia LED kontrolky	91
Kosenie bez automatického nabíjania	83	Kontrola podrobností o prevádzkových chybách	92
Spustenie automatického kosenia v požadovanom čase (poza- stavenie naplánovaného kosenia)	84	ÚDRŽBA	92
Kosenie so špirálovým vzorom	84	Čistenie	92
Predvolby parkovania	84	Kontrola čepelí kosačky	93
Návrat robotickej kosačky do nabíjacej stanice	84	Výmena čepelí kosačky	93
Návrat robotickej kosačky do nabíjacej stanice a reštartovanie prevádzky v naplánovanom čase	84	Pravidelné kontroly	93
Návrat robotickej kosačky do nabíjacej stanice a reštartovanie prevádzky podľa predvoleného harmonogramu	85	Manipulácia po skončení sezóny	94
Predvolby kosenia	85	Likvidácia výrobku	94
Zmena a registrácia oblasti kosenia	85	SYSTÉM OCHRANY	95
Naplánovanie kosenia	85	Systém ochrany a indikácia chýb	95
Určenie výšky kosenia	86	RIEŠENIE PROBLÉMOV	96
		Ak si myslíte, že došlo k poruche	96

ÚVOD

Technické špecifikácie

Model:		RM350D
Menovité napätie		Jednosmerný prúd 18 V
Kapacita akumulátora		5,0 Ah
Rozmery (D × Š × V)		700 mm × 560 mm × 270 mm
Hmotnosť		13,7 kg
Otáčky motora naprázdno	Motor čepelí	2 300 min ⁻¹
Maximálna oblasť kosenia		3 500 m ²
Maximálny uhol stúpania svahu		26° (49 %)
Čepeľ kosačky		Zahnutá čepeľ 3 čepele
Číslo dielu náhradnej čepele kosačky		1913M9-3
Šírka kosenia		240 mm
Výška kosenia		20 mm – 60 mm 9-stupňové elektrické nastavenie v prírastkoch po 5 mm
Trieda ochrany		IPX4
Použiteľný AC adaptér		AAD01
Použiteľné nabíjacie stanice		RST001
Ohraničujúci drôt	Prevádzkové frekvenčné pásmo	3,3 kHz - 50 kHz
Navádzací drôt	Maximálna intenzita magnetického poľa (merané v súlade s normou EN303 447)	38 dBµA/m

- Vzhľadom k neustálemu výskumu a vývoju podliehajú technické údaje uvedené v tomto dokumente zmenám bez upozornenia.
- Hlavné vlastnosti a AC adaptér sa môžu v jednotlivých krajinách líšiť.
- Hmotnosť podľa postupu EPTA 01/2014

Značky so symbolmi

Nižšie sú uvedené symboly, ktoré sa môžu používať pri tomto nástroji. Je dôležité, aby ste poznali ich význam, skôr než začnete pracovať.



VAROVANIE – Pred prevádzkovaním zariadenia si prečítajte pokyny pre používateľa.



VAROVANIE – Počas prevádzky udržiajte bezpečnú vzdialenosť od zariadenia. Zariadenie môže odhadzovať predmety a spôsobiť zranenie.



VAROVANIE – Pred prácou na zariadení alebo jeho zdvíhaním nastavte funkciu na ochranu proti krádeži a potom vypnite napájanie zariadenia. V opačnom prípade vám môže čepeľ kosačky poraniť ruku alebo nohu. Ako vypínacie zariadenie tohto zariadenia slúži blokovanie opätovného spustenia pomocou kódu PIN. Blokovanie opätovného spustenia môžete ovládať v nastaveniach funkcie na ochranu proti krádeži. Ak je povolené blokovanie opätovného spustenia, na opätovné spustenie zariadenia bude potrebné zadať kód PIN.



VAROVANIE – Nejazdite na zariadení. V opačnom prípade vám môže čepeľ kosačky poraniť ruku alebo nohu.



Len pre štáty EÚ
Z dôvodu prítomnosti nebezpečných komponentov v zariadení môžu mať odpad z elektrických a elektronických zariadení, použité akumulátory a batérie negatívny vplyv na životné prostredie a ľudské zdravie. Elektrické a elektronické zariadenia alebo akumulátory nelikvidujte spolu s komunálnym odpadom! V súlade s európskou smernicou o odpade z elektrických a elektronických zariadení, o akumulátoroch a batériách a odpade z akumulátorov a batérií, ako aj v súlade s prispôbenými vnútroštátnymi právnymi predpismi by sa odpad z elektrických a elektronických zariadení a použité akumulátory a batérie mali uskladiť osobitne a odovzdať na samostatnom zbernom mieste pre komunálny odpad, ktoré sa prevádzkuje v súlade s predpismi na ochranu životného prostredia. Označuje to symbol preškrtnutej smetnej nádoby na zariadení.

Určené použitie

Toto zariadenie je určené na automatické kosenie a nabíjanie.

Bezpečnostné opatrenia

- VAROVANIE** – **Nedotýkajte sa otáčajúcich sa čepelí.** V opačnom prípade môže dôjsť k zraneniu.
- Nikdy nedovoľte, aby deti, osoby so zníženými fyzickými, zmyslovými alebo duševnými schopnosťami, osoby s nedostatočnými skúsenosťami a znalosťami alebo osoby neoboznámene s pokynmi používali toto zariadenie. Vek obsluhy môžu obmedzovať aj miestne nariadenia.**
- Nedovoľte deťom, aby boli v blízkosti zariadenia alebo aby sa s ním hrali, keď je v prevádzke.**
- Nedotýkajte sa čepelí ani koliesok kosačky, kým sa úplne nezastavia.**
- Zariadenie nenabíjajte pomocou inej ako dodanej nabíjacej stanice. Nepoužívajte iný AC adaptér ako ten, ktorý je uvedený v tomto návode na obsluhu.**
- Pri likvidácii interného akumulátora po skončení jeho životnosti dodržujte miestne predpisy týkajúce sa likvidácie akumulátora. Informácie o vybratí akumulátora nájdete ďalej v kapitole „Likvidácia výrobku“.**
- V nasledujúcich prípadoch vypnite hlavný vypínač robotičkej kosačky:**
 - pri odstraňovaní cudzích predmetov zaseknutých v zariadení,
 - pred kontrolou, čistením alebo prácou so zariadením alebo nabíjacou stanicou. Pred kontrolou, čistením alebo prácou s nabíjacou stanicou tiež odpojte napájací kábel AC adaptéra,
 - pri kontrole prípadného poškodenia zariadenia po náraze do cudzieho objektu,

— keď začne zariadenie neštandardne vibrovať. V takom prípade pred opätovným spustením zariadenia skontrolujte, či zariadenie nie je poškodené.

- Pred použitím skontrolujte zariadenie, periférne zariadenia, napájací kábel a predlžovací kábel, aby ste sa uistili, že nie sú poškodené a nejavia známky starnutia.**
- Zariadenie alebo periférne zariadenia nikdy nepoužívajte, ak má poškodené ochranné prvky alebo kryty, ak nemá bezpečnostné zariadenia alebo ak má poškodené alebo opotrebované káble.**
- Poškodený kábel nepripájajte k napájaciemu zdroju. Ak je kábel pripojený k napájaciemu zdroju poškodený, nedotýkajte sa ho predtým, ako ho odpojíte od napájacieho zdroja. V opačnom prípade môže dôjsť k zásahu elektrickým prúdom.**
- AC adaptér a flexibilný kábel nainštalujte mimo oblasti kosenia. V opačnom prípade môže dôjsť k poškodeniu kábla alebo zásahu elektrickým prúdom.**
- V prípade nehody alebo poruchy okamžite prestaňte zariadenie používať.**
- V prípade úniku elektrolytu okamžite prestaňte zariadenie používať.**
- Ak sa kábel poškodí počas používania, vytriahnite zástrčku z elektrickej zásuvky.**
- Odporúča sa pripojiť elektrickú zástrčku flexibilného kábla iba k napájaciemu obvodu, ktorý je chránený prúdovým chráničom (RCD) s vypínacím prúdom 30 mA alebo nižším.**
- Toto zariadenie alebo periférne zariadenia nepoužívajte počas zlých poveternostných podmienok, hlavne ak existuje riziko bleskov.**
- V prípade abnormálnych vibrácií okamžite prestaňte zariadenie používať.**
- Pri používaní zariadenia na verejnom priestranstve je potrebné umiestniť okolo pracovnej oblasti výstražné značky. Na výstražných značkách by mal byť uvedený nasledujúci textový obsah:**
„Varovanie! Automatická kosačka! Nepribližujte sa k zariadeniu! Dohladiajte na deti!“

► Obr. 1

- Napájací kábel AC adaptéra nie je vymeniteľný. Ak dôjde k poškodeniu napájacieho kábla, AC adaptér sa musí zlikvidovať.**
- Ak pracovná oblasť susedí s verejnou komunikáciou, vytvorte ohraničenie medzi pracovnou oblasťou a verejnou komunikáciou. V opačnom prípade sa zariadenie môže dostať na verejnú komunikáciu a spôsobiť nehodu.**
- Pred použitím sa uistite, že v pracovnej oblasti nie sú žiadne osoby, domáce zvieratá ani malé zvieratá. Mohlo by dôjsť k ich zachyteniu do zariadenia a následnému zraneniu.**
- AC adaptér nepoužívajte na miestach, ktoré sú vystavené dažďu, vlhkosti alebo vlhkému prostrediu. V opačnom prípade môže dôjsť k zásahu elektrickým prúdom.**
- Elektrickej zástrčky AC adaptéra sa nedotýkajte mokrymi rukami. V opačnom prípade môže dôjsť k zásahu elektrickým prúdom.**
- Elektrickú zástrčku AC adaptéra zapojte do vonkajšej elektrickej zásuvky.**
- Pri inštalácii a odstraňovaní drôtov používajte rukavice. V opačnom prípade môže drôt spôsobiť zranenie.**
- Pri zatíkaní kolíkov dávajte pozor, aby ste si kladivom nezasiahli prsty alebo ruku.**
- Drôty nainštalujte tak, aby sa nevznášali nad zemou. V opačnom prípade môže dôjsť k zakopnutiu a následnému zraneniu.**
- Pri otváraní a zatváraní krytu kontaktov dávajte pozor, aby ste si nepricvikli prsty.**
- Nedotýkajte sa čepelí kosačky, keď sa zdvíhajú alebo spúšťajú. Môže dôjsť k zachyteniu prstov a následnému zraneniu.**
- Pri otváraní a zatváraní krytu displeja dávajte pozor, aby ste si nepricvikli prsty.**
- Nepribližujte sa tvárou k otáčajúcim sa kolesám a čepeľiam kosačky. Môže dôjsť k zachyteniu odevu a následnému uduseniu.**
- Počas prevádzky sa nepozerajte na čepele kosačky. Odletujúce predmety by mohli zasiahnuť vaše oči.**
- Nedotýkajte sa otáčajúcich sa koliesok. Môže dôjsť k zachyteniu prstov a následnému zraneniu.**
- Uistite sa, že sú čepele kosačky nainštalované správne podľa tohto návodu na obsluhu. V opačnom prípade sa čepele kosačky môžu neočakávane uvoľniť a spôsobiť zranenie.**
- Toto zariadenie prenášajte tak, aby strana s čepeľou kosačky smerovala od vás. V opačnom prípade sa môžete dostať do kontaktu s kolieskami a čepeľami kosačky, čo by spôsobilo zranenie.**

36. **Toto zariadenie prenášajte uchopením za rukoväť.** Ak sa bude stroj prenášať inak ako za rukoväť, bude nestabilný a môže dôjsť k jeho pádu s následným zranením.

Dôležité bezpečnostné pokyny týkajúce sa akumulátora

1. **Pred použitím robotickej kosačky si prečítajte všetky pokyny a varovné značky.**
2. **Ak sa doba prevádzky príliš skráti, ihneď prerušte prácu. Môže nastať riziko prehriatia, možných popálením či dokonca explózie.**
3. **Zariadenie neskladujte ani nepoužívajte na miestach, na ktorých môže teplota dosiahnuť alebo presiahnuť 45 °C (113 °F).**
4. **Akumulátor nespájajte, ani keď je úplne opotrebovaný. Akumulátor môže v dôsledku zahrievania vybuchnúť.**
5. **Na lítiovo-iónové akumulátory, ktoré sú súčasťou zariadenia, sa vzťahujú požiadavky legislatívy o nebezpečnom tovare.**
V prípade obchodnej prepravy, napr. dodanie tretími stranami alebo špeditérmi, sa musia dodržiavať špeciálne požiadavky na zabalenie a označenie.
Pred prípravou položky na odoslanie sa vyžaduje konzultácia s odborníkom na nebezpečný materiál. Taktiež treba dodržiavať prípadné podrobnejšie predpisy príslušnej krajiny.
6. **Zariadenie nepoužívajte v blízkosti vysokonapäťových elektrických prenosových vedení.** V opačnom prípade môže dôjsť k nesprávnemu fungovaniu alebo poškodeniu zariadenia alebo akumulátora.
7. **Výrobok odložte na bezpečné miesto mimo dosahu detí.**
8. **Nikdy nevykonávajte servis poškodených akumulátorov.** Servis akumulátorov smie vykonávať len výrobca alebo autorizovaní poskytovatelia servisných služieb.

TIETO POKYNY USCHOVAJTE.

⚠ POZOR: Používajte len originálne akumulátory od spoločnosti Makita. Používanie batérií, ktoré nie sú od spoločnosti Makita, alebo upravených batérií môže spôsobiť výbuch batérie a následný požiar, zranenie osôb alebo poškodeniu majetku. Následkom bude aj zrušenie záruky od spoločnosti Makita na nástroj a nabíjačku od spoločnosti Makita.

Rady na udržanie maximálnej životnosti akumulátora

1. **Nikdy nenabíjate plne nabitý akumulátor.** Prebíjanie skracuje životnosť akumulátora.
2. **Akumulátor nabíjajte pri okolitej teplote 10 °C – 40 °C (50 °F – 104 °F).** Pred nabíjaním nechajte horúci akumulátor vychladnúť.
3. **Akumulátor nabíjajte, ak ste ho nepoužívali dlhšie ako šesť mesiacov.**

Hluk

Typická hladina akustického tlaku záťaže A určená podľa štandardu EN50636-2-107:

Úroveň akustického tlaku (L_{pA}): 70 dB (A) alebo menej

Úroveň akustického výkonu (L_{WA}): 59 dB (A)

Odchýlka (K): 3,1 dB (A)

Úroveň hluku pri práci môže prekročiť 80 dB (A).

POZNÁMKA: Deklarované hodnoty emisií hluku sa merajú pomocou štandardnej skúšobnej metódy a môžu sa použiť na vzájomné porovnanie jednotlivých zariadení.

POZNÁMKA: Deklarovaná hodnota emisií hluku sa môže použiť aj na predbežné posúdenie vystavenia ich účinkom.

⚠ VAROVANIE: Skutočný emitovaný hluk pri používaní zariadenia sa môže líšiť od deklarovaných hodnôt v závislosti od používania zariadenia a najmä od typu spracovávaného materiálu.

⚠ VAROVANIE: Uistite sa, že prijmete bezpečnostné opatrenia na ochranu pracovníkov na základe odhadov expozície v skutočných podmienkach používania (okrem času prevádzky zvažte aj celý prevádzkový cyklus vrátane času vypnutia zariadenia a času voľnobehu).

Vyhľadania o zhode

Len pre krajiny Európy

Vyhľadania o zhode sa nachádzajú v prílohe A tohto návodu na obsluhu.

Názvy dielov

► Obr.2

1. Robotická kosačka
2. Tlačidlo „STOP“
3. Kryt displeja
4. Zadné koliesko
5. LED kontrolka
6. Nabíjacia zásuvka
7. Ovládací panel
8. Horný kryt
9. Podvozok
10. Posuvný hriadeľ
11. Gumený držiak
12. Predné koliesko
13. Hlavný vypínač
14. Rukoväť
15. Uzáver USB
(Neotvárajte. Slúži na účely servisnej údržby.)
16. Kryt čepele
17. Základňa čepele
18. Čepel kosačky
19. Klzná doska
20. Nabíjacia stanica
21. Základňa stanice
22. Nabíjacia kontakt
23. Kryt kontaktov
24. Puzdro stanice
25. Indikátor stanice
26. Kryt drôtu
27. Ohraničujúci drôt
28. Navádzací drôt
29. Drôt
30. Kolík
31. Konektor
32. Spojka
33. AC adaptér
(Tvar zástrčky sa líši v závislosti od regiónu.)
34. Flexibilný kábel
35. Skrutkovací kolík
(Na upevnenie nabíjacej stanice)
36. Šesťhranný kľúč 6

Predstavenie samostatne predávaných položiek

⚠ POZOR: Pre vaše výrobky Makita opísané v tomto návode odporúčame používať toto príslušenstvo a nadstavce. Pri použití iného príslušenstva či nadstavcov môže hroziť nebezpečenstvo zranenia osôb. Príslušenstvo a nadstavce sa môžu používať len na stanovené účely.

Podrobnosti o samostatne predávaných položkách nájdete v katalógu alebo vám ich poskytne predajca či naša predajňa.

- Súprava čepelí
 - Súprava čepelí kosačky a upevňovacích skrutiek
- Drôt
- Súprava na opravu drôtu
 - Súprava drôtu, spojok a kolíkov
- Kolík

- Spojka

POZNÁMKA: Niektoré samostatne predávané položky v zozname sa môžu dodávať so zariadením ako štandardné príslušenstvo v čase nákupu. Štandardné príslušenstvo sa môže líšiť v závislosti od krajiny zakúpenia.

PRÍPRAVA

Pred použitím tohto výrobku je potrebné vykonať nasledujúce prípravy.

1. Príprava pracovnej oblasti

Určite rozsah, ktorý má robotická kosačka kosiť. Pracovnú oblasť obklopte ohraničujúcim drôtom a pripojte napájací zdroj k nabíjacej stanici. V prípade potreby nainštalujte navádzací drôt. Podrobný postup nájdete v priloženom dokumente Sprievodca nastavením.



2. Počiatočné nastavenie robotickej kosačky

Pri prvom použití robotickej kosačky je potrebné nastaviť jazyk, dátum a čas, oblasť kosenia a PIN kód. Podrobný postup nájdete v priloženom dokumente Sprievodca nastavením.

3. Nabíjanie robotickej kosačky

Akumulátor robotickej kosačky nie je odoslaný z výrobného závodu dostatočne nabitý. Pred použitím nabite akumulátor. Postup nabíjania nájdete v časti „Nabíjanie robotickej kosačky“ (strana 80) tohto návodu.

Zapnutie/vypnutie napájania

Hlavný vypínač sa nachádza na spodnej strane robotickej kosačky. Stlačením strany hlavného vypínača so symbolom  zapnete napájanie a stlačením strany hlavného vypínača so symbolom  napájanie vypnete.

► **Obr.3:** 1. Hlavný vypínač

!POZOR: Keď robotická kosačka nepracuje (vrátane uskladnenia), uistite sa, že je vypínač vypnutý.

Ak robotická kosačka zostane dlhší čas nečinná so zapnutým napájaním, môže dôjsť k nadmernému vybitiu akumulátora, v dôsledku čoho bude nepoužiteľný.

Nabíjanie robotickej kosačky

Kontrola zostávajúcej kapacity akumulátora

1. Stlačte tlačidlo „STOP“.

Otvorí sa kryt displeja.

► **Obr.4:** 1. Tlačidlo „STOP“ 2. Kryt displeja 3. Ovládací panel





2. Zapnite hlavný vypínač robotickej kosačky.

3. Stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli.

Zobrazí sa [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka). Zostávajúcu kapacitu akumulátora skontrolujete v pravej hornej časti obrazovky.

Main menu (Hlavná ponuka)

► **Obr.5:** 1. Indikácia zostávajúcej kapacity akumulátora

Indikácia na LCD obrazovke	Zostávajúca kapacita akumulátora
	80 – 100 %
	60 – 80 %
	20 – 60 %
	0 – 20 %

Nabíjanie

1. Zapnite hlavný vypínač robotickej kosačky.

POZNÁMKA: Nabíjanie sa vykonáva iba vtedy, keď je zapnutý hlavný vypínač robotickej kosačky.

POZNÁMKA: Ak je akumulátor úplne vybitý, bude trvať dlhšie než zvyčajne, kým sa začne nabíjať.

POZNÁMKA: Ak je akumulátor horúci alebo studený, nabíjanie sa nezačne.

2. Pripojte robotickú kosačku k nabíjacej stanici.

► **Obr.6:** 1. Nabíjacia stanica 2. LED kontrolka

Po začatí nabíjania bude LED kontrolka blikať nazeleno. Po dokončení nabíjania LED kontrolka zhasne.

Čo musíte pochopiť pred použitím

Pracovné prostredie

Skontrolujte, či sú v oblasti, ktorú má robotická kosačka kosiť, splnené nasledujúce podmienky.

- Výška trávy je 65 mm alebo menej.
Ak je tráva príliš vysoká, najskôr ju zrežte.
- Nie sú prítomné žiadne prekážky, ako sú kamene, palice alebo nástroje.
Robotická kosačka môže vymrštiť alebo zachytiť prekážky a spôsobiť tak nehodu.
- Nie sú prítomné žiadne kaluže.
Robotická kosačka dokáže kosiť trávnik počas dažďa, ale mokrá tráva má tendenciu sa na robotickú kosačku lepiť, čím sa zvyšuje možnosť zošmyknutia zo strmých svahov.
- Nie je prítomný žiadny nahromadený sneh.
Robotická kosačka sa môže zošmyknúť a nebude fungovať správne.

Nabíjacia stanica

Nabíjacia stanica nabíja robotickú kosačku a odosiela signály do ohraničujúceho drôtu a navádzacieho drôtu.

Skontrolujte, či miesto na inštaláciu nabíjacej stanice zodpovedá nasledujúcim požiadavkám.

- Je blízko napájacieho zdroja.
- Plocha je vodorovná.
Miesto inštalácie má sklon do $\pm 5^\circ$ vodorovnej polohy.
- Miesto musí byť chránené pred slnkom.
- Pri inštalácii nabíjacej stanice priamo na trávnik udržiavajte trávnik krátky.
- Pred ohraničujúcim drôtom je vzdialenosť najmenej 3 m.

UPOZORNENIE: Základňu stanice neohýbajte.

Ohraničujúci drôt

Ohraničujúci drôt definuje oblasť, kde má robotická kosačka kosiť. Ohraničujúci drôt nainštalujte okolo hranice oblasti, kde má robotická kosačka kosiť.

Spôsob inštalácie nájdete v kapitole „Inštalácia ohraničujúceho drôtu“ dokumentu Sprievodca nastavením.

Navádzací drôt

Tento drôt vedie robotickú kosačku pri jej návrate do nabíjacej stanice. Tento drôt tiež vedie kosačku do oblastí, v ktorých kosačka kosí menej často z topografických dôvodov atď.

Spôsob inštalácie nájdete v kapitole „Inštalácia navádzacieho drôtu“ dokumentu Sprievodca nastavením.

Svetelné indikátory

Robotická kosačka a nabíjacia stanica indikujú rôzne stavy pomocou svetelných vzorov svetelných indikátorov.

► **Obr.7:** 1. LED kontrolka 2. Indikátor stanice

Robotická kosačka

LED kontrolka	Stav
Zelená/bliká	Nabíjanie (po dokončení nabíjania zhasne)
Biela/bliká	V prevádzke (bliká počas času určeného nastavením v časti [LED] (LED kontrolka))
Červená/bliká	Výskyt chyby

LED kontrolka	Stav
Žltá/bliká	Pohotovostný režim (okrem prípadov, ako je pohotovostný režim mimo plánovaného času prevádzky počas automatickej prevádzky)
Nesvieti	Vypnuté napájanie/Vybitý akumulátor alebo iné ako uvedené vyššie

Nabíjacia stanica










Indikátor stanice	Stav
Červená/svieti	Výskyt chyby
Červená/bliká	Ohraničujúci drôt nie je zapojený správne
Zelená/svieti	Ohraničujúci drôt je úspešne zapojený

SPÔSOB POUŽITIA


Používanie ovládacieho panela

Po stlačení tlačidla „STOP“ sa otvorí kryt displeja a bude možné používať ovládací panel.

► **Obr.8:** 1. LCD obrazovka 2. Tlačidlá ponuky 3. Ovládacie tlačidlá 4. Číselné tlačidlá 5. Tlačidlo „STOP“

Tlačidlo	Funkcia
Tlačidlá ponuky	 Vrátí robotickú kosačku do nabíjacej stanice. Po stlačení tohto tlačidla vyberte požadovaný spôsob návratu.  Zobrazí sa [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka).  Spustí kosenie. Po stlačení tohto tlačidla vyberte požadovaný spôsob kosenia.
Ovládacie tlačidlá	 Vyberte položky na obrazovke. Vybraná položka sa zvýrazní (biele-čierna inverzná zobrazenie).    Návrat na predchádzajúcu obrazovku/operáciu.  Spustí vybranú položku.
Číselné tlačidlá	 Zadávanie čísel. Fungujú len vtedy, keď je možné zadávanie čísel.

Výber a vykonávanie položiek na LCD obrazovke




Operácie na LCD obrazovke sa vykonávajú hlavne pomocou hlavnej ponuky. Stlačením tlačidla  zobrazíte hlavnú ponuku.

Main menu (Hlavná ponuka)

► **Obr.9:** 1. Dátum 2. Čas 3. Zostávajúca kapacita akumulátora 4. Výška kosenia 5. Aktuálne vybraná ponuka nastavení 6. Ikony ponuky nastavení




Na operácie na LCD obrazovke sa používajú ovládacie tlačidlá a číselné tlačidlá. Dostupné tlačidlá sa líšia podľa položiek zobrazených na obrazovke.

Keď sú vybrané položky usporiadané vedľa seba

Ak sú položky usporiadané vedľa seba, vyberte ich pomocou tlačidiel   a vykonajte pomocou tlačidla .






► **Obr.10:** 1. Vybraná položka

Keď sú vybrané položky usporiadané zvisle

Keď sú položky usporiadané zvisle, vyberte ich pomocou tlačidiel   a vykonajte pomocou tlačidla .




► **Obr.11:** 1. Vybraná položka

Keď sú k dispozícii ďalšie možnosti

Keď sa vedľa vybranej položky objavia trojuholníkové šípky, tak sú k dispozícii ďalšie možnosti. Vyberte položku pomocou smerových tlačidiel (   ) označených značkami trojuholníkových šípok a dokončíte výber pomocou tlačidla .

► **Obr.12**

Pri zadávaní čísel

Na obrazovke zadávania PIN kódu a pri výberových položkách, kde sa zadávajú hodnoty, zadávajte pomocou tlačidiel  –  a dokončíte zadanie pomocou tlačidla .

► **Obr.13**

POZNÁMKA: Pri zadávaní hodnoty s dvomi alebo viacerými číslicami zadávajte v poradí od najvyšších číslic (alebo od prvého čísla). Ak sa pomýlite, zadajte ľubovoľné čísla pre všetky číslice a potom znova zadajte správne čísla.

Spustenie kosenia

VAROVANIE: Počas prevádzky robotickéj kosačky dodržiavajte nasledujúce body.

- Nedávajte ruky a nohy pod podvozok ani sa pod neho nepozerajte.
- Tvár a ruky držte mimo otáčajúcich sa kolies.
- Nedovoľte, aby do pracovného priestoru vstupovali deti ani domáce zvieratá.

UPOZORNENIE: Robotická kosačka je určená len na kosenie trávnikov. Z pracovnej oblasti najskôr odstráňte burinu.

UPOZORNENIE: Z pracovnej oblasti najskôr odstráňte predmety, ako sú malé kamene a palice, ktoré môžu brániť prevádzke robotickéj kosačky.

UPOZORNENIE: Kosenie nebude možné spustiť, ak je indikátor stanice vypnutý alebo ak svieti alebo bliká načerveno.

Mohlo dôjsť k chybe v nabíjacej stanici alebo prerušeniu ohraničujúceho drôtu. Ak indikátor stanice bliká načerveno, skontrolujte nasledovné.

- Je AC adaptér pripojený k elektrickej zásuvke?
- Je flexibilný kábel správne pripojený k AC adaptéru a nabíjacej stanici?
- Sú nabíjacia stanica a ohraničujúci drôt správne pripojené?
- Je obvod ohraničujúceho drôtu prerušený?
- Sú konektory a spojky ohraničujúceho drôtu správne pripojené?

Mohlo dôjsť k dočasnej chybe v dôsledku blesku alebo iných príčin alebo teplotnej ochrany nabíjacej stanice. Ak indikátor stanice svieti načerveno, vykonajte nasledovné činnosti.

- Odpojte flexibilný kábel od nabíjacej stanice, počkajte, kým indikátor stanice zhasne, a potom kábel znova pripojte.
- Ak sa tým problém nevyrieši, pripojte flexibilný kábel až po dlhšom čase.

► **Obr.14:** 1. Indikátor stanice

Predvolené výrobné nastavenia sú definované nasledovne. Ak chcete zmeniť predvolené nastavenia, pozrite si pokyny týkajúce sa hlavných položiek nastavení uvedených v časti „PONUKY NASTAVENIA“ (strana 82).

Hlavná položka nastavenia	Počiatočná hodnota
Mowing area (Oblasť kosenia)	Oblasť nastavená počiatočným nastavením
Cutting height (Výška kosenia)	Consistent (Konzistentná) (60 mm)
Boundary overreach (Prekročenie ohraničenia)	32 cm
Spiral cutting (Špirálové sekanie)	Enable (Povolit)

Spustenie okamžitého kosenia

Ak chcete spustiť okamžité kosenie, vykonajte operáciu spustenia kosenia na ovládacom paneli.

1. Stlačte tlačidlo „STOP“.

Otvorí sa kryt displeja.

► **Obr.15:** 1. Tlačidlo „STOP“ 2. Kryt displeja 3. Ovládací panel

2. Stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli.

3. Vyberte požadovanú možnosť.

Možnosť	Podrobnosti
Auto mowing (Auto kosenie)	Vykoná kosenie pomocou automatickej prevádzky a nabíjania. Keď sa zostávajúca kapacita akumulátora zníži, robotická kosačka sa automaticky vráti do nabíjacej stanice a nabíja sa. Po dokončení nabíjania sa znova spustí kosenie. Operácia sa vykoná v rámci naplánovaného obdobia kosenia, ktoré ste nakonfigurovali
Mowing without charging (Kosenie bez nabíjania)	Kosí bez nabíjania. Ak sa zostávajúca kapacita akumulátora uprostred kosenia vybijie, zariadenie sa v tomto bode zastaví. Môžete si vybrať čas kosenia pre kosenie bez nabíjania. (Until battery empty (Do vybitia batérie)/For 30 min (Na 30 min)/For 90 min (Na 90 min)) <ul style="list-style-type: none"> Pri tejto možnosti bude naplánované kosenie zakázané. Vyberte túto možnosť v podoblasti.
Deactivate schedules (Deaktivovať plány)	Deaktivuje naplánované kosenie a spustí okamžité kosenie. Môžete vybrať obdobie na deaktivovanie harmonogramov. (For 24 hours (Na 24 hodín)/For 3 days (Na 3 dni))
Mowing - With spiral cutting (Kosenie - S kosením do špirály)	Spustí kosenie so špirálovým vzorom z ľubovoľného miesta. Vyberte možnosť [Auto mowing (Auto kosenie)] (Automatické kosenie) v hlavnej oblasti a možnosť [Mowing without charging (Kosenie bez nabíjania)] (Kosenie bez nabíjania) v podoblasti.

POZNÁMKA: Hlavná oblasť označuje pracovnú oblasť, kde je nainštalovaná nabíjacia stanica a kam sa môže robotická kosačka automaticky vrátiť. Na rozdiel od toho podoblast' označuje pracovnú oblasť, kde nie je dostatočne široká dráha, aby sa robotická kosačka vrátila do nabíjacej stanice, a z ktorej je potrebné robotickú kosačku ručne preniesť. Podrobnosti nájdete v časti „Ponuka Start Mowing (Spustenie kosenia)“ (strana 83) tohto návodu.

4. Zatvorte kryt displeja.

Spustí sa kosenie. Počas prevádzky LED kontrolka bliká nabiele.

POZNÁMKA: LED kontrolka bude blikáť počas vopred nastaveného času pomocou nastavenia [LED] (LED kontrolka).

UPOZORNENIE: Pri zatváraní krytu displeja naň pevne zatlačte, kým nezacvakne.

Určenie dátumu a času začiatku kosenia

V nasledujúcej položke nastavenia zadajte dátum a čas kosenia a uveďte robotickú kosačku do pohotovostného stavu. [Top menu] (Vrchná ponuka) > [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka) > [Mowing preferences (Predvoľby kosenia)] (Predvoľby kosenia) > [Schedule (Plán)] (Harmonogram) Podrobný spôsob nastavenia je uvedený v časti „Ponuka Start Mowing (Spustenie kosenia)“ (strana 83).

Zastavenie kosenia


K dispozícii sú nasledujúce dva spôsoby zastavenia kosenia.

Zastaviť kosenie a zostať na mieste

Po stlačení tlačidla „STOP“ počas prevádzky sa otvorí kryt displeja a kosenie sa zastaví.

► **Obr.16:** 1. Tlačidlo „STOP“ 2. Kryt displeja

Zastaviť kosenie a vrátiť sa do nabíjacej stanice (ukončenie)

1. Počas prevádzky stlačte tlačidlo „STOP“ a potom stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli.

► **Obr.17:** 1. Tlačidlo „STOP“ 2. Kryt displeja 3. Ovládací panel

2. Vyberte požadovanú možnosť.

Možnosť	Podrobnosti
Stay at charging station (Zostať v nabíjacej stanici)	Robotická kosačka sa vráti do nabíjacej stanice a zostane v nej.
Schedule restart time (Naplánovať čas reštartu)	Robotická kosačka sa vráti do nabíjacej stanice a po uplynutí nastaveného času znova spustí kosenie.
Restart on schedule (Reštar. podľa plánu)	Robotická kosačka sa vráti do nabíjacej stanice a potom začne kosť počas naplánovaného dátumu a času.

3. Zatvorte kryt displeja.



UPOZORNENIE: Pri zatváraní krytu displeja naň pevne zatlačte, kým nezacvakne.


PONUKY NASTAVENIA

Pomocou troch tlačidiel ponuky a klávesnice na ovládacom paneli nastavte robotickú kosačku v súlade s aplikáciou a určeným účelom. Táto kapitola opisuje obsah nastavení v šiestich ponukách a viacerých príslušných podponukách.

Obrazovka vrchnej ponuky, ktorá sa zobrazí po zapnutí napájania (okrem prvého spustenia)

► **Obr.18**

Tlačidlo	Názov ponuky	Čo je možné nastaviť pomocou podponúk	Referenčná strana
	Start mowing (Začať kosť)	Kosenie pri automatickej prevádzke a nabíjaní.	83
		Kosenie bez automatického nabíjania.	83
		Spustenie automatického kosenia v požadovanom čase. (Plánované kosenie je pozastavené.)	84
		Kosenie v špirálovom vzore.	84
	Park (Odparkovať)	Návrat robotickej kosačky do nabíjacej stanice.	84
		Návrat robotickej kosačky do nabíjacej stanice a reštartovanie prevádzky v naplánovanom čase.	84
		Návrat robotickej kosačky do nabíjacej stanice a reštartovanie prevádzky podľa predvoleného harmonogramu.	85

Tlačidlo	Názov ponuky	Čo je možné nastaviť pomocou podponúk	Referenčná strana	
	Main menu (Hlavná ponuka)	Mowing preferences (Predvoľby kosenia)	Zmena a registrácia oblasti kosenia.	85
			Naplánovanie kosenia.	85
			Určenie výšky kosenia.	86
		Navigation preferences (Predvoľby navigácie)	Nastavenie obdobia aktívneho vyhľadávania navádzacieho signálu.	86
			Kosenie trávy v blízkosti ohraničenia.	87
			Nastavenie vzdialenosti pohybu k počítačovému bodu kosenia.	87
			Výber spôsobu odchodu z nabíjacej stanice.	87
			Nastavenie uhlov odchodu z nabíjacej stanice.	88
			Nastavenie šírky posunu navigácie.	89
			Kosenie nepokosenej trávy.	89
		Security (Zabezpečenie)	Nastavenie času rozozvučania sa alarmu.	90
			Zmena PIN kódu.	90
			Zabránenie rušenia signálu z drôtu.	90
			Ochrana robotickej kosačky pred krádežou.	90
		Others (Iné)	Uloženie/načítanie používateľských predvoľieb.	90
			Zmena nastavení dátumu a času.	91
			Zmena jazyku zobrazenia.	91
			Resetovanie používateľských predvoľieb.	91
Prehliadanie informácií o výrobku.	91			
Spravujte čas zapnutia/vypnutia LED kontrolky.	91			
Kontrola podrobností o prevádzkových chybách.	92			

Ponuka Start Mowing (Spustenie kosenia)

⚠ POZOR: Pri prvom spustení robotickej kosačky po inštalácii drôtov v oblasti kosenia v rámci predbežnej prípravy skontrolujte, či robotická kosačka automaticky opustila stav pripojenia k nabíjacej stanici.

Keď robotická kosačka automaticky opustí nabíjajúcu stanicu, uloží magnetické pole do svojej pamäte a vykoná autonómne riadenie, aby sa následne správne vykonala operácia pripojenia. Ak sa táto úloha nevykoná, robotická kosačka sa nemusí pri návrate správne pripojiť alebo nemusí správne fungovať iným spôsobom.

Vyberte a vykonajte jednu z nasledujúcich dvoch spôsobov, aby robotická kosačka automaticky opustila nabíjajúcu stanicu.

- Pripojte plne nabitú robotickú kosačku k nabíjacej stanici v rámci vopred naplánovaného prevádzkového času (alebo kedykoľvek pri použití podponuky [Deactivate schedules (Deaktivovať plány)] (Deaktivovanie harmonogramov)) a potom vydajte pokyn na spustenie pomocou ponuky [Start mowing (Začať kosiť)] (Spustenie kosenia). Podrobnosti nájdete v časti „Ponuka Start Mowing (Spustenie kosenia)“ (strana 83).
- Predbežne zaregistrujte spôsob odchodu v podponuke [Mower departing points (Body odjazdu kosačky)] (Miesta odchodu kosačky) v ponuke [Navigation preferences (Predvoľby navigácie)] (Predvoľby navigácie) a vykonajte skúšobnú navigáciu. Podrobnosti nájdete v časti „Výber spôsobu odchodu z nabíjacej stanice“ (strana 87).

Kosenie pri automatickej prevádzke a nabíjaní

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Start mowing (Začať kosiť)] (Spustenie kosenia) > [Auto mowing (Auto kosenie)] (Automatické kosenie)

Automaticky sa pokosí trávnik v hlavnej oblasti vymedzenej ohraničujúcim drôtom. Po výbere tejto ponuky sa bude robotická kosačka automaticky ovládať podľa obsahu nastaveného v príslušnej ponuke. Robotická kosačka sa môže automaticky znova nabiť a pokračovať v úhľadnom kosení trávniku v danej oblasti, aj keď sa zníži zostávajúca kapacita akumulátora.

Informácie o hlavnej oblasti

Toto je pracovná oblasť kosenia, v ktorej sa nachádza nabíjajúca stanica. Robotická kosačka bude pokračovať v náhodnej navigácii a kosení trávniku v tejto oblasti, pričom sa bude opakovane vracat' do a odchádzať zo stredu nabíjacej stanice.

► Obr.19: 1. Hlavná oblasť 2. Nabíjajúca stanica 3. Ohraničujúci drôt

1. Stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli.

Zobrazí sa podponuka.

► Obr.20

2. Vyberte možnosť [Auto mowing (Auto kosenie)] (Automatické kosenie).

Po stlačení tlačidla sa zobrazí hlásenie [Close the display cover to start mowing. (Zatvorením krytu displeja spustíte kosenie.)] (Na spustenie kosenia zatvorte kryt displeja).

3. Zatvorte kryt displeja.

Robotická kosačka začne kosiť.

Kosenie bez automatického nabíjania

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Start mowing (Začať kosiť)] (Spustenie kosenia) > [Mowing without charging (Kosenie bez nabíjania)] (Kosenie bez nabíjania)

Automatická prevádzka pokračuje v rámci vopred nastaveného času alebo do vyčerpania kapacity akumulátora.

Robotickú kosačku ovládajte s týmto nastavením pri kosení vedľajšej oblasti, ktorá nemá žiadnu cestu k hlavnej oblasti a z nej. Toto nastavenie sa môže použiť aj v hlavnej oblasti na kosenie len vo vybranom čase, keď nie je potrebný návrat do nabíjacej stanice a nabíjanie.

Informácie o podoblasti

Ide o samostatnú pracovnú oblasť na kosenie, ktorá je vymedzená ohraničujúcim drôtom, ale neexistuje dostatočne široká cesta na prechod robotickej kosačky do hlavnej oblasti. Kosenie sa vykonáva automaticky pri detekcii signálov drôtu, ale automatický návrat do nabíjacej stanice nie je možný.

► Obr.21: 1. Hlavná oblasť 2. Nabíjajúca stanica 3. Ohraničujúci drôt 4. Cesta 5. Podoblasť

UPOZORNENIE: Ak chcete robotickú kosačku prevádzkovať v podoblasti, vopred ručne presuňte robotickú kosačku z hlavnej oblasti do podoblasti.

UPOZORNENIE: Ak chcete nabiť robotickú kosačku pracujúcu v podoblasti, zastavte robotickú kosačku a vypnite napájanie a potom ju preneste do hlavnej oblasti. Po premiestnení robotickej kosačky opäť zapnite napájanie a ručne ju pripojte k nainštalovanej nabíjajúcej stanici.

1. Stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli.

Zobrazí sa podponuka.

2. Vyberte možnosť [Mowing without charging (Kosenie bez nabíjania)] (Kosenie bez nabíjania).

Zobrazí sa ponuka možností.

3. Vyberte požadovanú možnosť.

Možnosť	Podrobnosti
Until battery empty (Do vybitia batérie)	Kosí automaticky, kým sa nevybije zostávajúca kapacita akumulátora.
For 30 min (Na 30 min)	Kosí automaticky počas 30 minút.
For 90 min (Na 90 min)	Kosí automaticky počas 90 minút.

Po stlačení tlačidla sa zobrazí hlásenie [Close the display cover to start mowing. (Zatvorením krytu displeja spustíte kosenie.)] (Na spustenie kosenia zatvorte kryt displeja).

4. Zatvorte kryt displeja.

Robotická kosačka začne kosíť.

POZNÁMKA: Po vykonaní príkazu [Until battery empty (Do vybitia batérie)] (Do vybitia akumulátora) sa robotická kosačka zastaví v bode, kde sa vybije zostávajúca kapacita akumulátora. Ak chcete nabiť robotickú kosačku, ručne ju pripojte k nabíjacej stanici v hlavnej oblasti.

Spustenie automatického kosenia v požadovanom čase (pozastavenie naplánovaného kosenia)

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Start mowing (Začať kosíť)] (Spustenie kosenia) > [Deactivate schedules (Deaktivovať plány)] (Deaktivovanie harmonogramov)

Vopred naplánované kosenie môžete na určitý čas pozastaviť a nechať robotickú kosačku automaticky pracovať v potrebnom alebo vhodnom čase. Robotická kosačka bežne vykonáva a ukončuje kosenie podľa vopred nastaveného harmonogramu, ale výberom tejto ponuky môžete robotickú kosačku automaticky ovládať aj mimo naplánovaného času.

POZNÁMKA: Po uplynutí nastaveného času sa predregistrovaný harmonogram opäť aktivuje a robotická kosačka znova začne pracovať podľa predvoleného harmonogramu.

1. Stlačte tlačidlo na ovládacom paneli.

Zobrazí sa podponuka.

2. Vyberte možnosť [Deactivate schedules (Deaktivovať plány)] (Deaktivovanie harmonogramov).

Zobrazí sa ponuka možností.

3. Vyberte požadovanú možnosť.

Možnosť	Podrobnosti
For 24 hours (Na 24 hodín)	Pozastaví naplánované kosenie robotickej kosačky na 24 hodín.
For 3 days (Na 3 dni)	Pozastaví naplánované kosenie robotickej kosačky na 3 dni.

Po stlačení tlačidla sa zobrazí hlásenie [Close the display cover to start mowing. (Zatvorením krytu displeja spustíte kosenie.)] (Na spustenie kosenia zatvorte kryt displeja).

4. Zatvorte kryt displeja.

Robotická kosačka začne kosíť.

POZNÁMKA: Ak chcete zastaviť kosenie v nastavenom čase, ovládajte robotickú kosačku ručne, napríklad stlačením tlačidla „STOP“ na robotickej kosačke alebo pomocou ponuky [Park (Odparkovať)] (Zaparkovať) atď.

Kosenie so špirálovým vzorom

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Start mowing (Začať kosíť)] (Spustenie kosenia) > [Mowing - With spiral cutting (Kosenie - S kosením do špirály)] (Kosenie – so špirálovým sekaním)

Kosenie sa začína špirálovito od miesta, ktoré je v danej oblasti dôležité, ako je napríklad miesto, kde je tráva hustá alebo kde je výška trávy nerovnomerná v dôsledku nepokosenej trávy atď. Po prechádzaní v špirálovom vzore na intenzívne kosenie trávniku na určitom mieste prejde robotická kosačka na normálnu navigáciu a bude pokračovať v kosení celej oblasti.

Normálna dráha a špirálová dráha

Robotická kosačka zvyčajne vypočítava svoju dráhu automaticky a potom sa pohybuje náhodne v priamych líniách v rámci oblasti, aby sa dosiahla rovnomerná úprava trávniku. Môžete však uprednostniť a intenzívne pokosiť cieľovú oblasť, aby ste dosiahli dobrý výsledok, a

to tak, že spustíte špirálové sekanie z konkrétneho miesta, napríklad miesto, kde je tráva hustá, kde zostáva nepokosená tráva alebo kde tráva rastie rýchlejšie ako na iných miestach.

► **Obr.22:** 1. Normálna dráha 2. Špirálová dráha

1. Vypnite hlavný vypínač a umiestnite robotickú kosačku na miesto, kde sa má začať špirálové sekanie. Potom zapnite hlavný vypínač.

2. Stlačte tlačidlo na ovládacom paneli.

Zobrazí sa podponuka.

3. Vyberte možnosť [Mowing - With spiral cutting (Kosenie - S kosením do špirály)] (Kosenie – so špirálovým sekaním).

Zobrazí sa ponuka možností.

4. Vyberte požadovanú možnosť.

Možnosť	Podrobnosti
Auto mowing (Auto kosenie)	Vykoná sa špirálové sekanie v hlavnej oblasti a po dokončení bude pokračovať kosenie pri automatickej prevádzke a nabíjaní.
Mowing without charging (Kosenie bez nabíjania)	Vykoná sa špirálové sekanie a po dokončení bude pokračovať automatické kosenie v stanovenom čase a bez automatického nabíjania.

Po stlačení tlačidla sa zobrazí hlásenie [Close the display cover to start mowing. (Zatvorením krytu displeja spustíte kosenie.)] (Na spustenie kosenia zatvorte kryt displeja).

5. Zatvorte kryt displeja.

Robotická kosačka začne kosíť.

Predvoľby parkovania

POZNÁMKA: Ak v pracovnej oblasti neinštalujete navádzacie drôty, odporúčame nastaviť aktívne obdobie hľadania navádzacieho signálu na hodnotu „0“ (nula). Pomôže to robotickej kosačke rýchlo sa vrátiť do nabíjacej stanice. Podrobnosti nájdete v časti „Nastavenie aktívneho obdobia vyhľadávania navádzacieho signálu“ (strana 86).

Návrat robotickej kosačky do nabíjacej stanice

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Park (Odparkovať)] (Zaparkovať) > [Stay at charging station (Zostať v nabíjacej stanici)] (Zostať v nabíjacej stanici)

Kosenie sa zastaví a robotická kosačka sa vráti do nabíjacej stanice.

1. Stlačte tlačidlo na ovládacom paneli.

Zobrazí sa podponuka.

► **Obr.23**

2. Vyberte možnosť [Stay at charging station (Zostať v nabíjacej stanici)] (Zostať v nabíjacej stanici).

Po stlačení tlačidla sa zobrazí hlásenie [Close the display cover to return to the charging station. (Zatvorením krytu displeja sa vrátite do nabíjacej stanice.)] (Na návrat do nabíjacej stanice zatvorte kryt displeja.).

3. Zatvorte kryt displeja.

Robotická kosačka sa vráti do nabíjacej stanice.

Návrat robotickej kosačky do nabíjacej stanice a reštartovanie prevádzky v naplánovanom čase

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Park (Odparkovať)] (Zaparkovať) > [Schedule restart time (Naplánovať čas reštartu)] (Naplánovať čas opätovného spustenia)

Robotická kosačka sa vráti do nabíjacej stanice a po uplynutí určitého času sa znova spustí prevádzka.

1. Stlačte tlačidlo na ovládacom paneli.

Zobrazí sa podponuka.

2. Vyberte možnosť [Schedule restart time (Naplánovať čas reštartu)] (Naplánovať čas opätovného spustenia).

Zobrazí sa obrazovka na zadávanie.

3. Pomocou klávesnice zadajte požadovaný čas.

► **Obr.24**

POZNÁMKA: Môžete zadať čas opätovného spustenia od 0 do 99 hodín. Počiatočné nastavenie je 3 hodiny.

4. Stlačením tlačidla  skontrolujete zadanie.

Zobrazí sa hlásenie [Close the display cover to return to the charging station. (Zatvorením krytu displeja sa vrátite do nabíjacej stanice.)] (Na návrat do nabíjacej stanice zatvorte kryt displeja.).

5. Zatvorte kryt displeja.

Robotická kosačka sa vráti do nabíjacej stanice.

Návrat robotickej kosačky do nabíjacej stanice a reštartovanie prevádzky podľa predvoleného harmonogramu

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Park (Odparkovať)] (Zaparkovať) > [Restart on schedule (Reštar. podľa plánu)] (Znova spustiť podľa harmonogramu)

Robotická kosačka sa vráti do nabíjacej stanice a potom sa znova spustí prevádzka podľa vopred nastaveného harmonogramu kosenia. Robotická kosačka po návrate do nabíjacej stanice zostane v pohotovostnom režime a potom automaticky opustí stanicu, aby vykonala ďalší prednastavený harmonogram kosenia.

POZNÁMKA: Ak robotická kosačka nie je dostatočne nabitá, nezačne kosiť, aj keď sa blíži prednastavený harmonogram. Po dokončení nabíjania sa znova spustí kosenie.

POZNÁMKA: Harmonogram zobrazený na obrazovke v tejto ponuke nie je možné vytvoriť, zmeniť ani odstrániť. Ak chcete upraviť harmonogram, vyberte možnosť [Schedule (Plán)] (Harmonogram) v ponuke [Mowing preferences (Predvoľby kosenia)] (Predvoľby kosenia) a znova upravte nastavenia.


1. Stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli.

Zobrazí sa podponuka. Harmonogram kosenia sa zobrazí vedľa položky [Restart on schedule (Reštar. podľa plánu)] (Znova spustiť podľa harmonogramu). Zobrazený dátum a čas predstavujú harmonogram ďalšieho naplánovaného opakovaného spustenia po návrate robotickej kosačky do nabíjacej stanice.

2. Vyberte možnosť [Restart on schedule (Reštar. podľa plánu)] (Znova spustiť podľa harmonogramu).

Potvrďte zobrazený harmonogram spustenia a pokračujte v nastavovaní.

- Obr.25: 1. Ďalší naplánovaný harmonogram opakovaného spustenia

Po stlačení tlačidla  sa zobrazí hlásenie [Close the display cover to return to the charging station. (Zatvorením krytu displeja sa vrátite do nabíjacej stanice.)] (Na návrat do nabíjacej stanice zatvorte kryt displeja.).

3. Zatvorte kryt displeja.

Robotická kosačka sa vráti do nabíjacej stanice.

Predvoľby kosenia

Zmena a registrácia oblasti kosenia

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka) > [Mowing preferences (Predvoľby kosenia)] (Predvoľby kosenia) > [Mowing area (Plocha kosenia)] (Oblasť kosenia)

Používa sa na zmenu veľkosti oblasti kosenia zaregistrovanej pri prvom spustení robotickej kosačky alebo na registráciu veľkosti novej oblasti kosenia. Robotická kosačka určí optimálny proces kosenia a efektívne pokosí trávnik na základe informácií o oblasti kosenia nastavených v tejto časti.

UPOZORNENIE: Nastavte vhodnú oblasť kosenia. Ak sa nastavená hodnota výrazne líši od skutočnej oblasti, môžu sa vyskytnúť nepokosené miesta atď.

1. Stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli.

Zobrazí sa [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka).

2. Vyberte možnosť  zobrazenú na obrazovke.

- Obr.26






Zobrazí sa podponuka.

3. Vyberte možnosť [Mowing area (Plocha kosenia)] (Oblasť kosenia).


- Obr.27

4. Pomocou klávesnice vyberte rozsah veľkosti oblasti kosenia.

- Obr.28: 1. Značky s trojuholníkovou šípkou

POZNÁMKA: Keď sa vedľa možnosti zobrazia značky s trojuholníkovými šípkami, stlačením tlačidiel     môžete prepínať zobrazenie možnosti. Keď sa zobrazí požadovaná možnosť, stlačením tlačidla  skontrolujete výber.

5. Postupujte podľa hlásenia zobrazeného na obrazovke a dokončite nastavenie.

Keď sa zobrazí hlásenie [Saved successfully. (Úspešne uložené.)] (Úspešne uložené.), stlačte tlačidlo .

Naplánovanie kosenia

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka) > [Mowing preferences (Predvoľby kosenia)] (Predvoľby kosenia) > [Schedule (Plán)] (Harmonogram)

Vopred nastavte týždenný harmonogram kosenia, aby sa kosenie vykonávalo v súlade s počasím a vaším životným štýlom. Vhodný pracovný plán tiež stabilizuje frekvenciu kosenia a dlhší čas udrží trávnik v dobrom stave.

POZOR: Zostavte si denné a týždenné harmonogramy práce počas zatvorených hodín a hodín bez dozoru. Harmonogramy si pripravte tak, aby zabránili možnosti stretu s nočnými zvieratami. Kosenie by mohlo ohroziť osoby v okolí alebo voľne žijúce zvieratá.

POZNÁMKA: Nájdite dobre vyvážený harmonogram, pri ktorom sa vyhnete intenzívnej prevádzke kosačky, ktorá spôsobí zhutnenie trávniku. Zmeňte dlhé hodiny kosenia na naplánované časové bloky, aby bolo možné presmerovať využitie a umožniť oddych vyťaženým plochám.

1. Stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli.

Zobrazí sa [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka).




2. Vyberte možnosť  zobrazenú na obrazovke.

Zobrazí sa podponuka.

3. Vyberte možnosť [Schedule (Plán)] (Harmonogram).

Zobrazí sa obrazovka nastavenia týždenného harmonogramu.

4. Pomocou klávesnice vyberte deň na nastavenie harmonogramu.

Stlačením tlačidiel   zvýraznite požadovaný deň a potom stlačte tlačidlo .

Môžete vybrať naraz viacero dní. Vybrané dni budú podčiarknuté.

- Obr.29: 1. Indikácia výberu dňa 2. Časové obdobie, kedy je naplánované kosenie 3. Časové obdobie, kedy nie je naplánované kosenie

POZNÁMKA: Po výbere dní a nastavení podrobného časového harmonogramu sa zobrazí zaregistrovaný pracovný rozvrh pre jednotlivé dni. Časové obdobia bez nastaveného harmonogramu budú biele.

5. Vyberte možnosť [Time schedule (Časový plán)] (Časový harmonogram).





Zobrazí sa obrazovka nastavenia časového harmonogramu.

6. Vyberte požadovanú možnosť.

Možnosť	Podrobnosti
Work 24 hours (Pracovať 24 h)	Robotická kosačka bude v prevádzke celý deň. Keď je vybraná táto možnosť, v políčku [Schedule 1: (Časový plán 1:)] (Harmonogram 1:) sa zobrazí značka začiatku a zároveň sa zobrazí [00:00] – [24:00].
Park 24 hours (Parkovať 24 h)	Robotická kosačka bude zaparkovaná celý deň. Keď je vybraná táto možnosť, z políček [Schedule 1: (Časový plán 1:)] (Harmonogram 1:) a [Schedule 2: (Časový plán 2:)] (Harmonogram 2:) sa odstránia značky začiatku a zobrazí sa [00:00] – [00:00].
Schedule 1: (Časový plán 1:)	Robotická kosačka je v prevádzke počas nastaveného času.
Schedule 2: (Časový plán 2:)	Robotická kosačka je v prevádzke počas nastaveného času.


- Obr.30

Nastavenie harmonogramov

- (1) Použite klávesnicu a začiarknite políčko možnosti harmonogramu, ktorú chcete nastaviť.
- (2) Pomocou tlačidiel     zvýraznite pole na zadanie hodín alebo minút, ktoré chcete nastaviť.
- (3) Pomocou klávesnice zadajte čas.
- (4) Opakovaním krokov 2 a 3 vyplňte všetky polia na zadávanie hodín a minút.

UPOZORNENIE: Na povolenie nastavenia harmonogramu nezabudnite začiarknuť políčko.

UPOZORNENIE: Časy zadané v častiach [Schedule 1: (Časový plán 1:)] (Harmonogram 1:) a [Schedule 2: (Časový plán 2:)] (Harmonogram 2:) sa nesmú prekrývať.

7. Vyberte možnosť [Verify (Overiť)] (Overiť).
Keď sa zobrazí hlásenie [Saved successfully. (Úspešne uložené.)] (Úspešne uložené.), stlačte tlačidlo .

Odporúčaný prevádzkový čas pre vybranú oblasť kosenia

V tabuľke je uvedený referenčný čas prevádzky navrhnutý pre vašu kategóriu veľkosti oblasti kosenia. Navrhnite si vlastné denné a týždenné harmonogramy podľa svojich potrieb.

Veľkosť oblasti kosenia (m ²)	Pracovné dni počas týždňa (dni)	Pracovné hodiny počas dňa (hodiny)	Priklady časového harmonogramu
500	5	5	07:00 – 12:00
	7	3,5	07:00 – 10:30
750	5	7,5	07:00 – 14:30
	7	5,5	07:00 – 12:30
1 000	5	10	07:00 – 17:00
	7	7	07:00 – 14:00
1 500	5	14,5	07:00 – 21:30
	7	10,5	07:00 – 17:30
2 000	5	19,5	04:00 – 23:30
	7	14	07:00 – 21:00
2 500	6	20	03:00 – 23:00
	7	17,5	05:00 – 22:30
3 000	7	21	02:00 – 23:00
3 500	7	24	00:00 – 24:00

Určenie výšky kosenia

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka) > [Mowing preferences (Predvoľby kosenia)] (Predvoľby kosenia) > [Cutting height (Výška kosen.)] (Výška kosenia)



Výšku kosenia nastavte manuálne alebo použite funkciu Auto (Automaticky). Robotická kosačka automaticky nastaví výšku čepele podľa nastavenej výšky trávy.

UPOZORNENIE: Pokosenie dlhej trávy hneď na krátku dĺžku môže spôsobiť odumretie trávy alebo zaseknutie pokosenej trávy vnútri robotической kosačky.

POZNÁMKA: Vysokú trávu sa nesnažte strihať na jeden záber. Namiesto toho koste trávnik postupne, pričom medzi jednotlivými koseniami nechajte jeden alebo dva dni, kým trávnik nebude rovnomerne krátky. Odrezky trávniku by počas jedného kosenia nemali byť dlhšie ako 5 mm. Nastavením vhodnej výšky a frekvencie kosenia trávy znížite poškodenie a zaťaženie trávniku a zachováte krásny povrch trávniku.

POZNÁMKA: Maximálna hodnota nastavenia výšky kosenia pre robotickú kosačku je 60 mm. Ak výška trávy na začiatku kosenia prekračuje túto maximálnu hodnotu, pred použitím robotической kosačky pokoste trávu na 65 mm alebo menej kosačkou Makita alebo iným zariadením.

► Obr.31

1. Stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli.
Zobrazí sa [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka).
2. Vyberte možnosť  zobrazenú na obrazovke.
Zobrazí sa podponuka.







3. Vyberte možnosť [Cutting height (Výška kosen.)] (Výška kosenia).

Zobrazí sa obrazovka na výber ponuky.

4. Vyberte požadovanú ponuku.

Ponuka	Podrobnosti
Manual (consistent) (Ručne (rovnomerne))	Tým sa nastaví konzistentná výška kosenia.
Auto	Zadaním výšky trávy na začiatku a na konci kosenia robotická kosačka automaticky v krokoch nastaví výšku čepele.

Zobrazí sa obrazovka na zadanie výšky kosenia.

5. Pomocou tlačidiel     upravte výšku kosenia.
Keď sa na obrazovke zobrazí požadovaná výška, stlačením tlačidla  potvrdíte nastavenie. Ak existuje viacero polí na zadávanie, vyberte všetky hodnoty a potom stlačte tlačidlo .

Obrazovka zadávania v ponuke [Manual (consistent) (Ručne (rovnomerne))] (Manuálne (konzistentné))

► Obr.32

Obrazovka zadávania v ponuke [Auto] (Automaticky)

► Obr.33: 1. Výška trávy na začiatku práce 2. Cieľová výška trávy

6. Postupujte podľa hlásenia zobrazeného na obrazovke a dokončite nastavenie.

Keď sa zobrazí hlásenie [Saved successfully. (Úspešne uložené.)] (Úspešne uložené.), stlačte tlačidlo .

Predvoľby navigácie

POZOR: Pri prvom spustení robotической kosačky po inštalácii drôtov v oblasti kosenia v rámci predbežnej prípravy skontrolujte, či robotická kosačka automaticky opustila stav pripojenia k nabíjacej stanici.

Keď robotická kosačka automaticky opustí nabíjajúcu stanicu, uloží magnetické pole do svojej pamäte a vykoná autonómne riadenie, aby sa následne správne vykonala operácia pripojenia. Ak sa táto úloha nevykoná, robotická kosačka sa nemusí pri návrate správne pripojiť alebo nemusí správne fungovať iným spôsobom.

Vyberte a vykonajte jednu z nasledujúcich dvoch spôsobov, aby robotická kosačka automaticky opustila nabíjajúcu stanicu.

- Pripojte plne nabitú robotickú kosačku k nabíjacej stanici v rámci vopred naplánovaného prevádzkového času (alebo kedykoľvek pri použití podponuky [Deactivate schedules (Deaktivovať plány)] (Deaktivovanie harmonogramov)) a potom vydajte pokyn na spustenie pomocou ponuky [Start mowing (Začať kosiť)] (Spustenie kosenia). Podrobnosti nájdete v časti „Ponuka Start Mowing (Spustenie kosenia)“ (strana 83).
- Predbežne zaregistrujte spôsob odchodu v podponuke [Mower departing points (Body odjazdu kosačky)] (Miesta odchodu kosačky) v ponuke [Navigation preferences (Predvoľby navigácie)] (Predvoľby navigácie) a vykonajte skúšobnú navigáciu. Podrobnosti nájdete v časti „Výber spôsobu odchodu z nabíjacej stanice“ (strana 87).

Nastavenie aktívneho obdobia vyhľadávania navádzacieho signálu

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka) > [Navigation preferences (Predvoľby navigácie)] (Predvoľby navigácie) > [Active search period for guide wire (Aktívny čas hľadania navádz. kábla)] (Aktívne obdobie hľadania navádzacieho drôtu)

Nastavte obdobie, počas ktorého bude robotická kosačka aktívne vyhľadávať riadiaci signál z navádzacieho drôtu.

POZNÁMKA: Pri návrate do nabíjacej stanice robotická kosačka deteguje signál vysielaný z navádzacieho drôtu a tento signál sleduje, vďaka čomu dokáže efektívne sledovať spätičnú cestu k stanici.

POZNÁMKA: Ak signál z navádzacieho drôtu nie je možné zistiť počas aktívneho obdobia vyhľadávania, prevádzka sa prepne na vyhľadávanie v širokom rozsahu vrátane signálu z ohraničujúceho drôtu a robotická kosačka sa vráti do nabíjacej stanice podľa zisteného riadiaceho signálu.

POZNÁMKA: Ak v pracovnej oblasti neinštalujete navádzacie drôty, odporúčame nastaviť aktívne obdobie hľadania navádzacieho signálu na hodnotu „0“ (nula).

1. Stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli.

Zobrazí sa [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka).

2. Vyberte možnosť  zobrazenú na obrazovke.

Zobrazí sa podponuka.

3. Vyberte možnosť [Active search period for guide wire (Aktívny čas hľadania navádz. kábla)] (Aktívne obdobie hľadania navádzacieho drôtu).

► Obr.34

Zobrazí sa obrazovka na zadávanie.

4. Pomocou klávesnice zadajte požadované obdobie vyhľadávania.

► Obr.35

POZNÁMKA: Môžete zadať aktívne obdobie vyhľadávania od 0 do 10 min. Počiatkové nastavenie je 10 min. Ak sa zadá hodnota, ktorá presahuje rozsah nastavenia, automaticky sa nahradí maximálnou hodnotou.

5. Stlačením tlačidla skontrolujete zadanie.

Keď sa zobrazí hlásenie [Saved successfully. (Úspešne uložené.)] (Úspešne uložené.), stlačte tlačidlo .

Kosenie trávy v blízkosti ohraničenia

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka) > [Navigation preferences (Predvoľby navigácie)] (Predvoľby navigácie) > [Boundary overreach (Presah po obvode)] (Prekročenie ohraničenia)

Nastavte vzdialenosť, o ktorú má robotická kosačka prekročiť ohraničujúci drôt, aby bola tráva v blízkosti ohraničenia úhľadne pokosená.

Pohyb robotickej kosačky v blízkosti ohraničenia

Keď sa robotická kosačka priblíži k ohraničujúcemu drôtu nainštalovanému okolo oblasti kosenia, deteguje signál z drôtu a pripraví sa na zmenu smeru. Keď je nastavené prekročenie ohraničenia, robotická kosačka kosí do určitej vzdialenosti mimo drôtu a potom sa vráti do ohraničenia, automaticky sa otočí a pokračuje v kosení. Nastavením vhodného prekročenia ohraničenia môžete dosiahnuť dobrú úpravu trávniky bez toho, aby zostala tráva nepokosená v blízkosti ohraničenia.

► Obr.36: 1. Ohraničujúci drôt 2. Prekročenie ohraničenia 3. Signál z drôtu 4. Dráha kosenia

1. Stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli.

Zobrazí sa [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka).

2. Vyberte možnosť  zobrazenú na obrazovke.

Zobrazí sa podponuka.

3. Vyberte možnosť [Boundary overreach (Presah po obvode)] (Prekročenie ohraničenia).

Zobrazí sa obrazovka na zadávanie.

4. Pomocou klávesnice zadajte vzdialenosť, ktorú má robotická kosačka dosiahnuť cez ohraničujúci drôt.

► Obr.37

POZNÁMKA: Môžete zadať vzdialenosť presahu 20 až 50 cm.

POZNÁMKA: Ak zadáte hodnotu, ktorá je pod rozsahom nastavenia, zobrazí sa hlásenie [Invalid input. (Neplatný vstup.)] (Neplatné zadanie.). Vyberte možnosť [OK] a potom stlačte tlačidlo . Znova sa zobrazí obrazovka na zadávanie.

POZNÁMKA: Ak sa zadá hodnota, ktorá presahuje rozsah nastavenia, automaticky sa nahradí maximálnou hodnotou.

5. Stlačením tlačidla skontrolujete zadanie.

Keď sa zobrazí hlásenie [Saved successfully. (Úspešne uložené.)] (Úspešne uložené.), stlačte tlačidlo .

Nastavenie vzdialenosti pohybu k počítačovému bodu kosenia

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka) > [Navigation preferences (Predvoľby navigácie)] (Predvoľby navigácie) > [Departure position (Poloha odjazdu)] (Poloha odchodu)

Nastavte vzdialenosť, po ktorej robotická kosačka začne kosiť po odchode z nabíjacej stanice. Robotická kosačka sa najskôr vzdialí od nabíjacej stanice bez kosenia a po prejení nastavenej vzdialenosti začne kosiť.

Prečo je potrebné presunúť sa na miesto začiatku kosenia?

Keď robotická kosačka opustí nabíjaciu stanicu, nezačne kosiť okamžite, ale začne kosiť po prejení určitej vzdialenosti od stanice. Dôvodom je, že nastavenie mierne vzdialenej počítačovej polohy umožňuje vyhnúť sa prekrývaniu alebo vychýleniu z pracovných dráh a efektívnejšie dosiahnuť ťažko prístupné oblasti.

► Obr.38: 1. Nabíjacia stanica 2. Počiatková pracovná poloha 3. Vzdialenosť pohybu

1. Stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli.

Zobrazí sa [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka).

2. Vyberte možnosť  zobrazenú na obrazovke.

Zobrazí sa podponuka.

3. Vyberte možnosť [Departure position (Poloha odjazdu)] (Poloha odchodu).

Zobrazí sa obrazovka na zadávanie.

4. Pomocou klávesnice zadajte vzdialenosť, ktorú má robotická kosačka prejsť pred začatím kosenia.

► Obr.39

POZNÁMKA: Môžete zadať polohu odchodu 80 až 300 cm.

POZNÁMKA: Ak zadáte hodnotu, ktorá je pod rozsahom nastavenia, zobrazí sa hlásenie [Invalid input. (Neplatný vstup.)] (Neplatné zadanie.). Vyberte možnosť [OK] a potom stlačte tlačidlo . Znova sa zobrazí obrazovka na zadávanie.

POZNÁMKA: Ak sa zadá hodnota, ktorá presahuje rozsah nastavenia, automaticky sa nahradí maximálnou hodnotou.

5. Stlačením tlačidla skontrolujete zadanie.

Keď sa zobrazí hlásenie [Saved successfully. (Úspešne uložené.)] (Úspešne uložené.), stlačte tlačidlo .

Výber spôsobu odchodu z nabíjacej stanice

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka) > [Navigation preferences (Predvoľby navigácie)] (Predvoľby navigácie) > [Mower departing points (Body odjazdu kosačky)] (Miesta odchodu kosačky)

Nastavte, akým spôsobom má robotická kosačka opustiť nabíjaciu stanicu a začať kosiť. Môžete zaregistrovať a nastaviť priority vykonávania až piatich rôznych spôsobov odchodu vrátane typu signálu drôtu, ktorý sa má sledovať, a vzdialenosti pohybu k miestam odchodu kosačky pri opustení stanice.

Šikovní kombinácia viacerých miest odchodu kosačky

Okrem spustenia kosenia priamo z nabíjacej stanice sa robotická kosačka môže vzdialiť od stanice pozdĺž ohraničujúceho drôtu alebo navádzacieho drôtu na určitú vzdialenosť a začať pracovať až od tohto bodu. Kombináciou viacerých spôsobov odchodu v súlade s tvarom a usporiadaním pracovnej oblasti sa môžete vyhnúť prekrývaniu alebo skresleniu pracovných ciest, dostať sa priamo do oblastí, ktoré sú pri bežnom pohybe ťažko prístupné, a dosiahnuť rovnomernú úpravu trávniky v celej oblasti.

► Obr.40: 1. Nabíjacia stanica 2. Ohraničujúci drôt 3. Navádzací drôt 4. Miesta odchodu kosačky

UPOZORNENIE: Pred nastavením spôsobov odchodu pripojte robotickú kosačku k nabíjacej stanici.

1. Stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli.

Zobrazí sa [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka).

2. Vyberte možnosť  zobrazenú na obrazovke.

Zobrazí sa podponuka.

3. Vyberte položku [Mower departing points (Body odjazdu kosačky)] (Miesta odchodu kosačky).

Zobrazí sa obrazovka na výber ponuky.

4. Vyberte číslo profilu na registráciu spôsobu odchodu.

- **Obr.41:** 1. Dopredu doľava pozdĺž ohraničujúceho drôtu
2. Dopredu doprava pozdĺž ohraničujúceho drôtu
3. Dopredu pozdĺž ohraničujúceho drôtu 1 4. Dopredu pozdĺž ohraničujúceho drôtu 2

Zobrazí sa ponuka možností.

5. Pomocou klávesnice zadajte požadované podmienky do polí formátu možností zobrazených na obrazovke.

Možnosť	Podrobnosti
Wire to trace: (Kábel na sledov.:)	Vyberte typ drôtu, ktorý má robotická kosačka sledovať po opustení nabíjacej stanice. Pomocou tlačidiel zobrazíte požadovaný typ drôtu. Na odchod priamo z nabíjacej stanice bez sledovania konkrétneho drôtu, vyberte možnosť [--].
Departure position: (Poloha odjazdu:)	Zadajte vzdialenosť, o ktorú sa má robotická kosačka posunúť od stanice pred začatím kosenia. Môžete zadať vzdialenosť od 0 do 800 m.
Probability (Pravdepodobnosť)	Zadajte pravdepodobnosť vykonania nastaveného profilu v percentách.

► **Obr.42:** 1. Maximálna hodnota pravdepodobnosti, ktorú možno zadať

POZNÁMKA: Ak ste vykonali nastavenia podľa popísaných hodnôt, celková pravdepodobnosť pre [Mower departing points (Body odjazdu kosačky)] (Miesta odchodu kosačky) je 60 %. Pokiaľ ide o zostávajúcich 40 %, robotická kosačka odchádza priamo z nabíjacej stanice. Keď robotická kosačka odchádza priamo z nabíjacej stanice, uhly odchodu je možné upraviť. Podrobnosti o uhloch odchodu nájdete v časti „Nastavenie uhlov odchodu z nabíjacej stanice“.

POZNÁMKA: Maximálna hodnota pravdepodobnosti, ktorú je možné zadať pre jednotlivé profily, sa zobrazuje vľavo od poľa na zadanie pravdepodobnosti. Zadajte hodnotu zobrazenej maximálnej hodnoty alebo nižšiu. Ak sa zadá hodnota, ktorá presahuje rozsah, automaticky sa nahradí maximálnou hodnotou.

6. Pred registráciou nastavení vyberte možnosť [Test] a vykonajte testovaciu prevádzku.

Postupujte podľa hlásenia zobrazeného na obrazovke a dokončite skúšobnú prevádzku.

Ak sú výsledky testovacej operácie neuspokojivé, znova vykonajte nastavenia.

POZNÁMKA: Na registráciu nastavenia vzdialenosti po skúšobnej navigácii uložte správu o skúške podľa pokynov na obrazovke. Potom stlačte tlačidlo na dokončenie registrácie po zobrazení hlásenia [Saved successfully. (Úspešne uložené.)) (Úspešne uložené.)). Po dokončení registrácie sa obrazovka vráti na zobrazenie výberu ponuky.

POZNÁMKA: Robotická kosačka sa po testovacej navigácii automaticky zastaví v blízkosti miesta odchodu kosačky. Ak chcete znova vykonať nastavenia alebo zaregistrovať nový profil, robotickú kosačku znova ručne pripojte k nabíjacej stanici.

POZNÁMKA: Ak chcete preskočiť skúšobnú navigáciu, vyberte možnosť [Verify (Overiť)] (Overiť) a zaregistrujte nastavenie.

Keď sa zobrazí hlásenie [Saved successfully. (Úspešne uložené.)) (Úspešne uložené.), stlačte tlačidlo .

7. Zopakujte kroky (4) až (6) a podľa potreby zaregistrujte až päť profilov.

Nastavenie uhlov odchodu z nabíjacej stanice

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka) > [Navigation preferences (Predvoľby navigácie)] (Predvoľby navigácie) > [Departure angles (Uhly odjazdu)] (Uhly odchodu)

Nastavte uhly odchodu, pri ktorých robotická kosačka odchádza priamo z nabíjacej stanice. Za predpokladu, že kontaktný bod pripojenia smeruje k nabíjacej stanici pod uhlom 0° (12 hodín), môžete nastaviť dva rozsahy uhla odchodu od 90° (3 hodiny) do 270° (9 hodín) v smere hodinových ručičiek. Môžete upraviť prioritu vykonávania jednotlivých uhlov odchodu.

Čo je „pravdepodobnosť“, ktorá určuje prioritu vykonania?

Pravdepodobnosť získaná pri nastavení spôsobu odchodu a uhlov odchodu z nabíjacej stanice vyjadruje možnosť, že robotická kosačka uprednostní prevádzku na základe nastaveného obsahu v percentách.

Napríklad, ak pri nastavovaní uhlov odchodu zadáte hodnoty 25 % a 75 % ako pravdepodobnosti pre rozsahy 1 a 2, existuje 25 % pravdepodobnosť, že robotická kosačka odíde pod ľubovoľným uhlom v rozsahu 1.

► **Obr.43:** 1. Rozsah výjazdu 1 2. Rozsah výjazdu 2 3. Nabíjacia stanica

1. Stlačte tlačidlo na ovládacom paneli.

Zobrazí sa [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka).

2. Vyberte možnosť zobrazenú na obrazovke.

Zobrazí sa podponuka.

3. Vyberte možnosť [Departure angles (Uhly odjazdu)] (Uhly odchodu).

Zobrazí sa ponuka možností.

4. Pomocou klávesnice zadajte požadované podmienky do polí formátu možností zobrazených na obrazovke.

Rozsah výjazdu je možné nastaviť od 90° do 270°.

Možnosť	Podrobnosti
Exit range 1: (Rozsah odjazdu 1:)	Zadajte 1. rozsah uhla, pod ktorým má robotická kosačka opustiť nabíjajúcu stanicu. (Môžete tiež nastaviť len jeden rozsah.)
Exit range 2: (Rozsah odjazdu 2:)	Zadajte 2. rozsah uhla, pod ktorým má robotická kosačka opustiť nabíjajúcu stanicu.
Probability (Pravdepodobnosť)	Zadajte pravdepodobnosť odchodu robotickej kosačky v rámci jednotlivých nastavených rozsahov uhla v percentách.

► **Obr.44:** 1. Rozsah výjazdu 1 (1. rozsah) 2. Rozsah výjazdu 2 (2. rozsah) 3. Pravdepodobnosť

Nastavenie uhlov odchodu

(1) Pomocou tlačidiel zvýraznite polia na zadanie uhla a pravdepodobnosti, ktoré chcete nastaviť.

(2) Pomocou klávesnice zadajte uhly a pravdepodobnosť.

(3) Opakovaním krokov 1 a 2 vyplňte všetky polia na zadávanie.

POZNÁMKA: Keď je zadaná iba položka [Exit range 1: (Rozsah odjazdu 1:)] (Rozsah výjazdu 1:), pravdepodobnosť vykonania sa automaticky nastaví na 100 %.

POZNÁMKA: Keď je zadaná iba položka [Exit range 1: (Rozsah odjazdu 1:)] (Rozsah výjazdu 1:), pravdepodobnosť vykonania možnosti [Exit range 1: (Rozsah odjazdu 1:)] (Rozsah výjazdu 1:) nie je možné zmeniť. Keď sa spustí položka [Exit range 2: (Rozsah odjazdu 2:)] (Rozsah výjazdu 2:) po zadaní položky [Exit range 1: (Rozsah odjazdu 1:)] (Rozsah výjazdu 1:), pravdepodobnosť vykonania [Exit range 1: (Rozsah odjazdu 1:)] (Rozsah výjazdu 1:) je možné zmeniť.

POZNÁMKA: Pred nastavením položky [Exit range 2: (Rozsah odjazdu 2:)] (Rozsah výjazdu 2:) dokončíte zadanie položky [Exit range 1: (Rozsah odjazdu 1:)] (Rozsah výjazdu 1:). Nie je možné zadať iba [Exit range 2: (Rozsah odjazdu 2:)] (Rozsah výjazdu 2:).

POZNÁMKA: Pravdepodobnosť vykonania položky [Exit range 2: (Rozsah odjazdu 2:)] (Rozsah výjazdu 2:) sa automaticky vypočíta tak, že celková pravdepodobnosť vykonania položky [Exit range 1: (Rozsah odjazdu 1:)] (Rozsah výjazdu 1:) bude 100 %. Pravdepodobnosť vykonania položky [Exit range 1: (Rozsah odjazdu 1:)] (Rozsah výjazdu 1:) sa odpočíta od hodnoty 100 % a zvyšná pravdepodobnosť sa automaticky zobrazí ako pravdepodobnosť vykonania položky [Exit range 2: (Rozsah odjazdu 2:)] (Rozsah výjazdu 2:).

5. Vyberte možnosť [Verify (Overiť)] (Overiť) a zaregistrujte nastavenia.

Keď sa zobrazí hlásenie [Saved successfully. (Úspešne uložené.)) (Úspešne uložené.), stlačte tlačidlo .

Příklad nastavenia [Mower departing points (Body odjazdu kosačky)] (Miesta odchodu kosačky) a [Departure angles (Uhly odjazdu)] (Uhly odchodu) z nabijacej stanice

Napríklad, ak sú v podponuke [Mower departing points (Body odjazdu kosačky)] (Miesta odchodu kosačky) zaregistrované tri spôsoby odchodu a pravdepodobnosť každého je nastavená na 20 %, celková pravdepodobnosť bude 60 %. Zvyšných 40 % pravdepodobnosti je priradených prioritne vykonávania rozsahov uhlov odchodu 1 a 2 nastavených v podponuke [Departure angles (Uhly odjazdu)] (Uhly odchodu). Ak sa v tomto prípade zadá 50 % a 50 % ako pravdepodobnosti pre rozsahy uhlu odchodu 1 a 2, zvyšných 40 % pravdepodobnosti sa prideli po 50 % pre rozsahy 1 a 2. Preto sa z hľadiska celkovej pravdepodobnosti prioritne vykonávania rozsahov 1 a 2 uhlov odchodu vypočíta ako 20 % a 20 %.

Výsledkom je, že robotická kosačka náhodne vykoná tri spôsoby odchodu zaregistrované v podponuke [Mower departing points (Body odjazdu kosačky)] (Miesta odchodu kosačky) a dva uhly odchodu zaregistrované v podponuke [Departure angles (Uhly odjazdu)] (Uhly odchodu) s príslušnou pravdepodobnosťou 20 %.

Nastavenie šírky posunu navigácie

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Main menu] (Hlavná ponuka) > [Navigation preferences (Predvoľby navigácie)] (Predvoľby navigácie) > [Line trace offset (Posun od obvodovej línie)] (Posun sledovania línie)

Šírka cesty pri navigácii pozdĺž ohraničujúceho a navádzacieho drôtu sa posunie v rámci rozsahu nastavenia.

Čo je posunutá navigácia?

Robotická kosačka sa pohybuje pozdĺž rôznych drôtov, pričom rozpoznáva signály z drôtov. Posunutá navigácia zámerne posúva túto dráhu pohybu kúsok po kúsok od každého referenčného drôtu, aby sa zabránilo opakovanému prechodu koliesok po tej istej časti trávnik. Robotická kosačka sa pohybuje pri náhodnom posunutí dráhy v rozsahu nastavenej hodnoty, čo umožňuje znížiť zaťaženie trávnik na konkrétnych trasách.

► **Obr.45:** 1. Nabíjacia stanica 2. Ohraničujúci drôt 3. Navádzací drôt 4. Referenčná línia vonkajšieho okraja 5. Šírky posunutej navigácie



POZNÁMKA: Ak je v oblasti úzka cesta, zvážte maximálnu šírku odsadenia, ktorá umožní robotickej kosačke prechádzať.

1. Stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli.

Zobrazí sa [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka).

2. Vyberte možnosť  zobrazenú na obrazovke.

Zobrazí sa podponuka.

POZNÁMKA: Ak sa ponuka nezobrazí, na posúvanie obrazovky použite tlačidlá  / .

3. Vyberte položku [Line trace offset (Posun od obvodovej línie)] (Posun sledovania línie).

Zobrazí sa ponuka možností.

4. Začiarknutím políčka pri názve drôtu nastavíte posun dráhy.

Možnosť	Podrobnosti
G1:	Služi na nastavenie posunu vzhľadom na referenčnú dráhu 1. navádzacieho drôtu. Čím väčšia je hodnota posunu, tým širší je rozsah posunu od referenčnej dráhy.
G2:	Služi na nastavenie posunu vzhľadom na referenčnú dráhu 2. navádzacieho drôtu. Čím väčšia je hodnota posunu, tým širší je rozsah posunu od referenčnej dráhy.
Boundary: (Ohranič.:)	Služi na nastavenie posunu vzhľadom na referenčnú dráhu ohraničujúceho drôtu. Čím väčšia je hodnota posunu, tým širší je rozsah posunu od referenčnej dráhy.

► **Obr.46**

Keď je políčko začiarknuté, pole na zadanie posunu sa automaticky zvýrazní.

5. Pomocou klávesnice zadajte požadované podmienky do polí formátu možností zobrazených na obrazovke.

► **Obr.47**

Môžete zadať hodnotu posunu 0 až 9. V nasledujúcej tabuľke je uvedený približný rozsah skutočných širok navigácie pre hodnoty posunu. Skutočný rozsah širok navigácie uvedený v tabuľke sa môže líšiť v závislosti od pracovného prostredia a iných podmienok.

Tabuľka zhody hodnoty posunu a šírky navigácie


Hodnota posunu	Šírka navigácie	Hodnota posunu	Šírka navigácie
0	55 cm	5	110 cm
1	90 cm	6	115 cm
2	95 cm	7	120 cm
3	100 cm	8	125 cm
4	105 cm	9	130 cm

Obrazok kolísania šírky navigácie

► **Obr.48:** 1. Ohraničujúci drôt 2. Referenčná línia vonkajšieho okraja 3. Rozsah kolísania šírky navigácie 4. 55 cm 5. 110 cm 6. 130 cm

POZNÁMKA: Čiara, kde pravá strana robotickej kosačky presahuje cez ohraničujúci drôt asi o 20 cm smerom do vonkajšej strany, je referenčná línia vonkajšieho okraja. Šírka navigácie kolíše smerom dovnútra, pričom referenčná línia vonkajšieho okraja je nulová.

6. Vyberte možnosť [Verify (Overiť)] (Overiť) a zaregistrujte nastavenia.

Keď sa zobrazí hlásenie [Saved successfully. (Úspešne uložené.)] (Úspešne uložené.), stlačte tlačidlo .

Kosenie nepokosenej trávy

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka) > [Navigation preferences (Predvoľby navigácie)] (Predvoľby navigácie) > [Spiral cutting (Kosenie do špirály)] (Špirálové sekание)

Keď robotická kosačka počas kosenia deteguje oblasť s dlhou alebo hustou trávou atď., prechádza po tejto oblasti v špirálovom vzore na intenzívne pokosenie trávy. Kosenie oblastí s hustou trávou v špirálovom vzore umožňuje efektívne dosiahnuť úhľadnú úpravu trávnik.

Hľadanie miest s hustou trávou

Robotická kosačka vyhľadá miesta s hustou trávou a nepokoseným trávnikom pomocou citlivej detekcie zaťaženia pri kosení trávy. Keď sa nájde takáto špecifická oblasť, robotická kosačka sa bude pohybovať v špirálovom vzore od tohto bodu smerom von a vykoná intenzívne kosenie trávy, aby efektívne dosiahla úhľadný a rovnomerný povrch trávnik.

► **Obr.49:** 1. Oblasť s hustou trávou 2. Špirálová dráha



POZNÁMKA: Robotická kosačka vykoná špirálové sekание raz na jedno nabitie. Keď robotická kosačka po dokončení nabíjania opustí nabíjajúcu stanicu, najskôr bude cca 30 minút nepretržite vykonávať bežné kosenie. Keď potom deteguje hustú alebo nepokosenú trávou atď., prevádzka sa prepne na špirálové sekание so stredom v tomto mieste a po intenzívnom pokosení trávy bude znova pokračovať kosenie s normálnou navigáciou.

1. Stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli.

Zobrazí sa [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka).

2. Vyberte možnosť  zobrazenú na obrazovke.

Zobrazí sa podponuka.

POZNÁMKA: Ak sa ponuka nezobrazí, na posúvanie obrazovky použite tlačidlá  / .

3. Vyberte položku [Spiral cutting (Kosenie do špirály)] (Špirálové sekание).

Zobrazí sa ponuka možností.


4. Vyberte požadovanú možnosť.

Začiarknite políčko pred možnosťou a potom stlačte tlačidlo .

Možnosť	Podrobnosti
Spiral cutting (Kosenie do špirály)	Povolí režim špirálového sekания.

► **Obr.50**

5. Vyberte možnosť [Confirm (Potvrdiť)] (Potvrdiť) a zaregistrujte nastavenie.

Keď sa zobrazí hlásenie [Saved successfully. (Úspešne uložené.)] (Úspešne uložené.), stlačte tlačidlo .

Predvoľby zabezpečenia

Nastavenie času rozozvučania alarmu

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka) > [Security (Zabezpečenie)] (Zabezpečenie) > [Alarm duration (Trvanie alarmu)] (Trvanie alarmu)

Nastavte trvanie alarmu, ktorý zaznie pri rôznych upozorneniach alebo pri výskyte chyby.

1. Stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli.

Zobrazí sa [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka).

2. Vyberte možnosť  zobrazenú na obrazovke.

Zobrazí sa obrazovka na zadanie PIN kódu.

3. Pomocou klávesnice zadajte PIN kód.

► Obr.51

Zobrazí sa podponuka.

4. Vyberte možnosť [Alarm duration (Trvanie alarmu)] (Trvanie alarmu).

► Obr.52


Zobrazí sa obrazovka na zadávanie.

5. Pomocou klávesnice zadajte požadovaný čas.

► Obr.53

POZNÁMKA: Môžete zadať trvanie alarmu od 1 do 99 min. Počiatočná hodnota nastavenia je 10 min.

6. Stlačením tlačidla  skontrolujete zadanie.

Keď sa zobrazí hlásenie [Saved successfully. (Úspešne uložené.)] (Úspešne uložené.), stlačte tlačidlo .

Zmena PIN kódu

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka) > [Security (Zabezpečenie)] (Zabezpečenie) > [Change PIN code (Zmeniť PIN kód)] (Zmeniť PIN kód)

Používa sa na zmenu aktuálne používaného PIN kódu na nový kód.

POZNÁMKA: Ak ste PIN kód zabudli, obráťte sa na našu predajňu alebo miestneho predajcu.

1. Stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli.

Zobrazí sa [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka).

2. Vyberte možnosť  zobrazenú na obrazovke.

Zobrazí sa obrazovka na zadanie PIN kódu.

3. Pomocou klávesnice zadajte aktuálne používaný PIN kód.

Zobrazí sa podponuka.


4. Vyberte možnosť [Change PIN code (Zmeniť PIN kód)] (Zmeniť PIN kód).

Zobrazí sa obrazovka na zadávanie.

5. Pomocou klávesnice zadajte nový PIN kód.

► Obr.54

6. Znova zadajte nový PIN kód na potvrdenie.

Keď sa zobrazí hlásenie [The PIN code has been changed. (PIN kód bol zmenený.)] (PIN kód bol zmenený.), stlačte tlačidlo .

Zabránenie rušenia signálu z drôtu

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka) > [Security (Zabezpečenie)] (Zabezpečenie) > [Change wire signal (Zmeniť signál kábla)] (Zmeniť signál z drôtu)

Zmeňte kanál na odosielanie signálov z drôtu, ak rušia signály zo susedných pracovných oblastí.

UPOZORNENIE: Pred zmenou kanála pripojte robotickú kosačku k nabíjacej stanici.

1. Stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli.

Zobrazí sa [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka).

2. Vyberte možnosť  zobrazenú na obrazovke.

Zobrazí sa obrazovka na zadanie PIN kódu.

3. Pomocou klávesnice zadajte PIN kód.

Zobrazí sa podponuka.

4. Vyberte možnosť [Change wire signal (Zmeniť signál kábla)] (Zmeniť signál z drôtu).


Zobrazí sa ponuka možností.


5. Pomocou klávesnice vyberte nový kód kanála.

► Obr.55

POZNÁMKA: Vedľa aktuálne používaného kódu kanála sa zobrazí značka. (Počiatočná hodnota je [Channel 1 (Kanál 1)] (Kanál 1).) Pri zmene kanála vyberte kanál bez zobrazenej značky.

6. Postupujte podľa hlásenia zobrazeného na obrazovke a dokončite nastavenie.

Keď sa zobrazí hlásenie [Dock the mower to the charging station. (Dokujte kosačku do nabíjacej stanice.)] (Pripojte kosačku k nabíjacej stanici.), vyberte možnosť [Confirm (Potvrdiť)] (Potvrdiť) a stlačte tlačidlo .

Keď sa zobrazí hlásenie [Completed. (Dokončené.)] (Dokončené.), stlačte tlačidlo .

Ochrana robotickej kosačky pred krádežou

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka) > [Security (Zabezpečenie)] (Zabezpečenie) > [Anti-theft (Protí krádeži)] (Ochrana proti krádeži)

Nastavením blokovania prevádzky a funkcie upozornenia môžete zabrániť krádeži a nesprávnemu používaniu robotickej kosačky.

1. Stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli.

Zobrazí sa [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka).

2. Vyberte možnosť  zobrazenú na obrazovke.

Zobrazí sa obrazovka na zadanie PIN kódu.

3. Pomocou klávesnice zadajte PIN kód.

Zobrazí sa podponuka.

4. Vyberte možnosť [Anti-theft (Protí krádeži)] (Ochrana proti krádeži).


Zobrazí sa ponuka možností.

5. Použite klávesnicu a začiarknite políčko požadovanej možnosti.

Môžete vybrať viacero možností.

Možnosť	Podrobnosti
Stopped: PIN (Zastavená: PIN)	Keď sa robotická kosačka vynútené zastaví, na obnovenie prevádzky bude potrebné zadať PIN kód.
Stopped: PIN & Alarm (Zastavená: PIN a alarm)	Keď sa robotická kosačka vynútené zastaví, zaznie alarm a na obnovenie prevádzky bude potrebné zadať PIN kód.
Lifted: PIN & Alarm (Zdvihnutá: PIN a alarm)	Keď sa robotická kosačka zdvihne, zaznie alarm a na obnovenie prevádzky bude potrebné zadať PIN kód.
Tilted: PIN & Alarm (Naklonená: PIN a alarm)	Keď sa robotická kosačka nakloní minimálne o určený uhol, zaznie alarm a na obnovenie prevádzky bude potrebné zadať PIN kód.

6. Vyberte možnosť [Verify (Overiť)] (Overiť) a zaregistrujte nastavenie.

Keď sa zobrazí hlásenie [Saved successfully. (Úspešne uložené.)] (Úspešne uložené.), stlačte tlačidlo .



Ďalšie nastavenia

Uloženie/načítanie používateľských predvoľieb

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka) > [Others (Iné)] (Ďalšie) > [Save and load preferences (Uložiť a načítať predvoľby)] (Uloženie a načítanie predvoľieb)

Môžete uložiť až tri preferované nastavenia, ktoré vytvoríte a prispôbíte v ponukách nastavení, a kedykoľvek ich načítať. Vďaka tomu bude možné používať celý rad používateľských preferencií, ktoré je možné prepínať podľa pracovnej oblasti a prostredia.

POZNÁMKA: Určitý rozsah položiek (napr. dátum a čas, kód PIN atď., nastavené na obrazovke počiatočného nastavenia) nie je možné uložiť a načítať.

1. Stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli. Zobrazí sa [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka).
2. Vyberte možnosť  zobrazenú na obrazovke. Zobrazí sa podponuka.
3. Vyberte možnosť [Save and load preferences (Uložiť a načítať predvoľby)] (Uloženie a načítanie predvoľieb).

► **Obr.56**

Zobrazí sa obrazovka na výber ponuky.

4. Vyberte požadovanú ponuku.

Ponuka	Podrobnosti
Load (Načítať)	Načíta uložené používateľské predvoľby.
Save (Uložiť)	Uloží aktuálne používané používateľské predvoľby.


Zobrazí sa ponuka možností.

5. Vyberte zdroj načítania používateľských predvoľieb alebo uložte názov cieľovej možnosti.

► **Obr.57**

POZNÁMKA: Vpravo od možností s už zaregistrovanými používateľskými predvoľbami sa zobrazí [Listed now (Uvedené)] (Uvedené teraz).







6. Postupujte podľa hlásenia zobrazeného na obrazovke a dokončite nastavenie.

Keď sa zobrazí hlásenie [Are you sure? (Ste si istý?)] (Naozaj?), vyberte možnosť [Yes (Áno)] (Áno) a stlačte tlačidlo .

Zmena nastavení dátumu a času

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka) > [Others (Iné)] (Ďalšie) > [Date and time (Dátum a čas)] (Dátum a čas)

Slúži na úpravu alebo zmenu dátumu a času nastaveného v robotičkej kosačke.

1. Stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli. Zobrazí sa [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka).
2. Vyberte možnosť  zobrazenú na obrazovke. Zobrazí sa podponuka.
3. Vyberte možnosť [Date and time (Dátum a čas)] (Dátum a čas). Zobrazí sa obrazovka na výber ponuky.
4. Pomocou tlačidiel     vyberte požadovanú možnosť ponuky.

Vyberte a zobrazte požadovaný formát na obrazovke.






Ponuka	Podrobnosti o možnosti
Date format: (Formát dátumu:)	Vyberte formát dátumu z možností [Year/Month/Day (Rok/mesiac/deň)] (Rok/mesiac/deň), [Month/Day/Year (Mesiac/deň/rok)] (Mesiac/deň/rok) alebo [Day/Month/Year (Deň/mesiac/rok)] (Deň/mesiac/rok).
Time format: (Formát času:)	Prepína formát času medzi [12 hours (12 hodín)] (12 hodín) a [24 hours (24 hodín)] (24 hodín).

► **Obr.58**

5. Vyberte možnosť [Next (Ďalej)] (Ďalej). Zobrazí sa obrazovka na zadanie dátumu a času.
6. Pomocou klávesnice zadajte požadovaný dátum a čas.

► **Obr.59**



Zadanie dátumu a času

- (1) Pomocou tlačidiel     zvýraznite pole na zadanie dátumu alebo času, ktoré chcete nastaviť.
- (2) Pomocou klávesnice zadajte rok, mesiac a deň alebo čas.
- (3) Opakovaním krokov 1 a 2 vyplňte všetky polia na zadávanie, ktoré chcete zmeniť.
7. Vyberte možnosť [Verify (Overiť)] (Overiť). Keď sa zobrazí hlásenie [Saved successfully. (Úspešne uložené.)] (Úspešne uložené.), stlačte tlačidlo .


Zmena jazyka zobrazenia

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka) > [Others (Iné)] (Ďalšie) > [Language (Jazyk)] (Jazyk)

Slúži na zmenu jazyka zobrazeného na LCD obrazovke.

1. Stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli. Zobrazí sa [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka).
2. Vyberte možnosť  zobrazenú na obrazovke. Zobrazí sa podponuka.
3. Vyberte možnosť [Language (Jazyk)] (Jazyk). Zobrazí sa obrazovka na výber jazyka.
4. Vyberte požadovaný jazyk.

Jazyk zobrazenia na obrazovke výberu jazyka sa zmení.




Keď sa zobrazí hlásenie [Saved successfully. (Úspešne uložené.)] (Úspešne uložené.), stlačte tlačidlo .

Resetovanie používateľských predvoľieb

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka) > [Others (Iné)] (Ďalšie) > [Reset all settings (Resetovať všetky nastavenia)] (Resetovať všetky nastavenia)

Slúži na resetovanie všetkých uložených používateľských predvoľieb a ich návrat do pôvodného stavu.



UPOZORNENIE: Niektoré informácie a nastavenia zadané pri prvom spustení robotičkej kosačky, napríklad dátum a čas a PIN kód, sa neresetujú.





1. Stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli. Zobrazí sa [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka).
2. Vyberte možnosť  zobrazenú na obrazovke. Zobrazí sa podponuka.
3. Vyberte možnosť [Reset all settings (Resetovať všetky nastavenia)] (Resetovať všetky nastavenia). Zobrazí sa obrazovka na zadanie PIN kódu.
4. Pomocou klávesnice zadajte PIN kód.
5. Postupujte podľa hlásenia zobrazeného na obrazovke a dokončite nastavenie. Keď sa zobrazí hlásenie [Completed. (Dokončené.)] (Dokončené.), stlačte tlačidlo .

Prehliadanie informácií o výrobku

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka) > [Others (Iné)] (Ďalšie) > [Information (Informácie)] (Informácie)

Zobrazia sa najnovšie informácie o výrobku, ako je kumulatívny pracovný čas a informácie o verzii softvéru.



1. Stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli. Zobrazí sa [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka).
2. Vyberte možnosť  zobrazenú na obrazovke. Zobrazí sa podponuka.
3. Vyberte možnosť [Information (Informácie)] (Informácie).



POZNÁMKA: Po prehliadaní informácií sa môžete vrátiť na obrazovku vrchnej ponuky stlačením tlačidla  alebo tlačidla . Stlačením tlačidla  sa vrátite na obrazovku podponuky [Others (Iné)] (Ďalšie) a stlačením tlačidla  sa vrátite na obrazovku [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka).

Správa času zapnutia/vypnutia LED kontrolky

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka) > [Others (Iné)] (Ďalšie) > [LED] (LED kontrolka)

Používa sa na ovládanie časov zapnutia a vypnutia LED kontrolky v hornej časti robotičkej kosačky. Podrobnosti o LED kontrolke nájdete v časti „Svetelné indikátory“ (strana 80).

1. Stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli. Zobrazí sa [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka).
2. Vyberte možnosť  zobrazenú na obrazovke. Zobrazí sa podponuka.

POZNÁMKA: Ak sa ponuka nezobrazí, na posúvanie obrazovky použite tlačidlá  .

3. Vyberte položku [LED] (LED kontrolka).

Zobrazí sa obrazovka nastavenia harmonogramu zapnutia/vypnutia.

4. Vyberte požadovanú možnosť.

Možnosť	Podrobnosti
Always ON (Vždy ZAP)	LED kontrolka svieti vždy. Keď je vybraná táto možnosť, v políčku [Schedule 1: (Časový plán 1:)] (Harmonogram 1:) bude uvedená značka začiatku a zároveň sa zobrazí [00:00] – [24:00].
Always OFF (Vždy VYP)	LED kontrolka je vždy vypnutá. Keď je vybraná táto možnosť, z oboch políčok [Schedule 1: (Časový plán 1:)] (Harmonogram 1:) a [Schedule 2: (Časový plán 2:)] (Harmonogram 2:) sa odstránia značky začiatku a zobrazí sa [00:00] – [00:00].
Schedule 1: (Časový plán 1:)	LED kontrolka svieti v nastavenom časovom rozsahu.
Schedule 2: (Časový plán 2:)	LED kontrolka svieti v nastavenom časovom rozsahu.

► Obr.60

Nastavenie harmonogramov

(1) Použijete klávesnicu a začiarňte políčko možnosti harmonogramu, ktorú chcete nastaviť.

(2) Pomocou tlačidiel     zvýraznite pole na zadanie hodín alebo minút, ktoré chcete nastaviť.


(3) Pomocou klávesnice zadajte čas.

(4) Opakovaním krokov 2 a 3 vyplňte všetky polia na zadávanie hodín a minút.

UPOZORNENIE: Na povolenie nastavenia harmonogramu nezabudnite začiarnuť políčko.

UPOZORNENIE: Časy zadané v častiach [Schedule 1: (Časový plán 1:)] (Harmonogram 1:) a [Schedule 2: (Časový plán 2:)] (Harmonogram 2:) sa nesmú prekryvať.

5. Vyberte možnosť [Verify (Overit')] (Overit').

Keď sa zobrazí hlásenie [Saved successfully. (Úspešne uložené.)] (Úspešne uložené.), stlačte tlačidlo .

Kontrola podrobností o prevádzkových chybách

[Top menu] (Vrchná ponuka) > [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka) > [Others (Iné)] (Ďalšie) > [Error message (Chybové hlásenie)] (Chybové hlásenie)



Táto možnosť zobrazí najnovšie chybové hlásenia vrátane podrobností, ktoré boli nahlásené robotičkej kosačke.

1. Stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli.

Zobrazí sa [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka).

2. Vyberte možnosť  zobrazenú na obrazovke.

Zobrazí sa podponuka.

POZNÁMKA: Ak sa ponuka nezobrazí, na posúvanie obrazovky použite tlačidlá  .

3. Vyberte možnosť [Error message (Chybové hlásenie)] (Chybové hlásenie).

Robotická kosačka vyhľadá informácie o chybe a zobrazí zoznam nahlásených chybových kódov v poradí od najnovších.





4. Ak chcete skontrolovať podrobnosti, vyberte chybový kód.

► Obr.61

Zobrazí sa obrazovka s podrobnosťami o chybe.

5. Skontrolujte dátum a čas výskytu chyby a obsah chybového hlásenia.

► Obr.62

POZNÁMKA: Po prehladaní informácií sa môžete vrátiť na obrazovku vrchnej ponuky stlačením tlačidla  alebo tlačidla . Stlačením tlačidla  sa vrátite na obrazovku podponuky [Others (Iné)] (Ďalšie) a stlačením tlačidla  sa vrátite na obrazovku [Main menu (Hlavná ponuka)] (Hlavná ponuka).

ÚDRŽBA

⚠ POZOR: Pred vykonaním kontroly alebo údržby sa vždy uistite, že je vypnutý hlavný vypínač robotičkej kosačky. Okrem toho pri vykonávaní údržby nabíjacej stanice nezabudnite odpojiť AC adaptér z elektrickej zásuvky.

⚠ POZOR: Pri kontrole a údržbe vždy používajte rukavice a ochranné okuliare. V opačnom prípade by mohlo dôjsť k zraneniu.

⚠ POZOR: O výmenu akumulátora požiadajte našu predajňu alebo miestneho predajcu.

Ak chcete udržať BEZPEČNOSŤ a BEZPORUCHOVOSŤ výrobku, prenechajte opravy, údržbu a nastavenie na autorizované alebo továrenské servisné centrá Makita, ktoré používajú len náhradné diely značky Makita.

Čistenie

UPOZORNENIE: Nepoužívajte benzín, riedidlo, alkohol ani podobné látky. Mohlo by to spôsobiť zmenu farby, deformácie alebo praskliny.

UPOZORNENIE: Zariadenie pravidelne čistite. V podvozku alebo nabíjacej stanici sa môžu hromadiť zvyšky trávy.

UPOZORNENIE: Zariadenie neumývajte vysokotlakovým čističom. V opačnom prípade môže dôjsť k poškodeniu alebo poruche.

Čistenie robotičkej kosačky

⚠ POZOR: Pri čistení čepelí kosačky a okolitých oblastí dávajte pozor, aby ste sa neporanili o čepele.

⚠ POZOR: Dávajte pozor, aby sa vám medzi horným krytom a podvozkom nezachytili ruky alebo iné predmety a aby ste si neporanili ruky o okraje horného krytu pri jeho nasadzovaní a snímaní.

Horný kryt a spodnú stranu podvozka utrite suchou handričkou alebo handričkou navlhčenou zriedeným neutrálnym čistiacim prostriedkom. Úplne utrite všetky nečistoty a zvyšky po kosení, ktoré sa nahromadili na kolieskach a v ich okolí.

► Obr.63

POZNÁMKA: V prípade silného znečistenia umyte tieto časti vodou. Po umytí vodou sa odporúča nechať zariadenie pred opätovným použitím dôkladne vyschnúť.

Medzi horným krytom a podvozkom sa môžu hromadiť zvyšky trávy. Podľa nižšie uvedeného postupu odoberte horný kryt a vyčistíte aj vrchnú časť podvozka.

► Obr.64: 1. Horný kryt 2. Podvozok 3. Gumený držiak 4. Posuvný hriadeľ

Podržte kryt displeja a postupne nadvihnite a uvoľnite časti horného krytu znázornené na obrázku.

► Obr.65: 1. Horný kryt 2. Kryt displeja

POZNÁMKA: Pri odstraňovaní horného krytu sa uistite, že v okolí nie sú žiadne prekážky.

POZNÁMKA: Horný kryt a podvozok sú pevne spojené na troch miestach. Silno potiahnite horný kryt, aby sa gumené držiaky vnútri horného krytu uvoľnili z posuvných hriadeľov podvozka.

Pri vracaní horného krytu na pôvodné miesto zarovnajete gumené držiaky horného krytu s posuvnými hriadeľmi podvozka a silno zatlačte nadol.

► Obr.66

POZNÁMKA: Zdvihnutím prednej a bočnej časti horného krytu skontrolujte, či je horný kryt správne pripevnený k podvozku. Nesprávne pripevnenie môže spôsobiť poruchu detekcie snímačov.

Čistenie nabijacej stanice

Odstráňte všetky nečistoty alebo odrezky, ktoré sa nahromadili na nabíjacom kontakte a na základni nabíjacej stanice.

► **Obr.67:** 1. Nabíjacia kontakt 2. Základňa stanice

Kontrola čepelí kosačky

Postupujte podľa nižšie uvedeného postupu a raz týždenne vykonajte kontrolu.

1. Vypnite hlavný vypínač na robotickej kosačke a otočte ju naopak.

► **Obr.68**

2. Skontrolujte stav čepelí kosačky a otáčanie základne čepelí.

Skontrolujte nasledujúce body.

- Otáča sa základňa čepelí pomaly?
- Sú čepelie kosačky nadmerne opotrebované, prasknuté, odštiepené alebo ohnuté atď.?

Základňa čepelí a čepelie kosačky

► **Obr.69:** 1. Normálne 2. Opotrebované (A: 17,5 mm alebo menej) 3. Prasknuté 4. Odštiepené 5. Zohnuté 6. Základňa čepelie

3. Skontrolujte stav upevňovacích skrutiek čepelí kosačky.

Podľa postupu v časti „Výmena čepelí kosačky“ (strana 93) odstráňte upevňovacie skrutky a skontrolujte stav upevňovacích skrutiek.

Upevňovacia skrutka čepelie kosačky

► **Obr.70:** 1. Normálne 2. Opotrebované 3. Upevňovacia skrutka

POZNÁMKA: Ak pri týždenných kontrolách nezistíte žiadnu zvláštnu abnormalitu, môžete interval kontroly predĺžiť.

POZNÁMKA: Životnosť čepelí kosačky sa bude líšiť v závislosti od prevádzkového prostredia. Životnosť sa skraca najmä v nasledujúcich podmienkach.

- Dlhý čas kosenia
- Široká pracovná oblasť
- Tráva s hustými stonkami a listami
- Hlavná sezóna pre rast trávy
- Nečistoty, piesok alebo iná hmota prilepená na trávě

Výmena čepelí kosačky

VAROVANIE: Pri výmene čepelí kosačky dodržiavajte postup v tomto návode. Ak sa výmena vykoná iným spôsobom, môže dôjsť k nehode alebo zraneniu.

POZOR: Pri výmene čepelí kosačky vždy používajte ochranné okuliare a rukavice.

POZOR: Výmenu vykonajte na rovnom a stabilnom povrchu.

Pravidelné kontroly

Pravidelne kontrolujte nasledujúce body.

Miesto kontroly	Položka na kontrolu	Protiopatrenia	Frekvencia kontroly
Robotická kosačka	Vyskytla sa abnormalita s čepelami kosačky?	Ak kosenie nie je možné vykonať správne, vypnite hlavný vypínač, skontrolujte, či čepelie kosačky nie sú opotrebované, prasknuté alebo odštiepené, a v prípade potreby vymeňte čepelie kosačky.	Raz za týždeň
	Pohybuje sa robotická kosačka stabilne?	Ak je pohyb robotickej kosačky nestabilný, vypnite hlavný vypínač a skontrolujte, či nie sú poškodené kolieska a nápravy alebo či na kolieskach a nápravách nie sú zachytené cudzie predmety, prípadne či sa na nich nahromadili smeti a nečistoty. Ak sa problém nevyrieši, obráťte sa na našu predajňu.	Raz za mesiac
	Počuť nadmerný hluk?	Ak je počutelný nadmerný hluk, vypnite hlavný vypínač a skontrolujte, či sa v otáčajúcich sa častiach koliesok a čepeliach kosačky nenachádzajú žiadne cudzie predmety. Ak sa problém nevyrieši, obráťte sa na našu predajňu.	Raz za mesiac
	Dá sa správne vykonať pripojenie?	Ak nie je možné vykonať pripojenie, vypnite hlavný vypínač, presuňte robotickú kosačku ručne a skontrolujte, či je možné vykonať správne pripojenie k nabíjacej stanici. Ak nie je možné vykonať správne pripojenie, skontrolujte nasledujúce body. - Odstráňte všetky prekážky z blízkosti koliesok. - Správne nasadte horný kryt. (Horný kryt musí byť pripevnený na troch miestach) - Ak je podklad pod základňou stanice nerovný, vyrovnajte ho.	Raz za mesiac

UPOZORNENIE: Čepelie kosačky vymieňajte približne každých 2 až 6 týždňov. Načasovanie výmeny sa bude odlišovať od frekvencie kosenia a stavu trávy.

UPOZORNENIE: K dispozícii sú tri čepelie kosačky. Vymeňte naraz všetky tri čepelie. Vymeňte všetky tri čepelie, aj keď je poškodená iba jedna čepel' kosačky.

UPOZORNENIE: Na výmenu čepelie kosačky sú potrebné nasledujúce nástroje. Vopred si pripravte tieto nástroje.

- Skrutkovač (krížový) (používa sa na demontáž a pripevnenie čepelí)
- Φ6 mm kovová tyčka alebo skrutkovač s dĺžkou 160 mm alebo viac (používa sa na upevnenie základne čepelie)

Ak sú čepelie kosačky nadmerne opotrebované, prasknuté, odštiepené, ohnuté atď. alebo sú opotrebované upevňovacie skrutky čepelí kosačky, vymeňte ich podľa nižšie uvedeného postupu.

1. Vypnite hlavný vypínač na robotickej kosačke a otočte ju naopak.

2. Upevnite základňu čepelie.

Zarovnajte otvory klznej dosky, základne čepelie a krytu čepelie a potom vložte kovovú tyčku. Ak sa základňa čepelie neotáča, upevnenie je dokončené.

► **Obr.71:** 1. Kovová tyčka 2. Klzná doska 3. Základňa čepelie 4. Kryt čepelie

3. Demontujte čepelie kosačky.

Pomocou krížového skrutkovača odskrutkujte skrutky upevňujúce čepelie kosačky.

► **Obr.72:** 1. Skrutka 2. Čepel' kosačky

POZNÁMKA: Pri vyberaní skrutky držte čepel' kosačky prstami. V opačnom prípade môže čepel' kosačky spadnúť do medzery medzi horným krytom a podvozkom.

4. Pripevnite nové čepelie kosačky.

Použite skrutky dodané s novými čepelami kosačky. Po pripevnení skontrolujte, či sa čepelie kosačky otáčajú okolo skrutiek.

► **Obr.73**

UPOZORNENIE: Dodržiavajte nasledujúce body, aby ste zabránili vypadnutiu čepelí kosačky.

- Použite skrutky dodané s čepelami kosačky. (Demontované skrutky nepoužívajte opakovane)
- Pevne utiahnite skrutky, aby neboli uvoľnené.

5. Odstráňte kovovú tyčku, ktorá upevňuje základňu čepelie, a vráťte robotickú kosačku obrátenú naopak do pôvodného stavu.

► **Obr.74:** 1. Kovová tyčka

POZNÁMKA: Po výmene čepelí kosačky nezabudnite pred opätovným spustením zapnúť hlavný vypínač robotickej kosačky.

Miesto kontroly	Položka na kontrolu	Protipatrenia	Frekvencia kontroly
Nabíjacia stanica	Svieti indikátor stanice nazeleno?	Ak svieti alebo bliká načerveno alebo zhasne, robotická kosačka nebude schopná kosiť. Skontrolujte nasledujúce body a prijmite príslušné protipatrenia. - Je AC adaptér správne pripojený k elektrickej zásuvke? - Je flexibilný kábel správne pripojený k AC adaptéru a nabíjacej stanici? - Sú konektory ohraničujúceho drôtu správne pripojené k nabíjacej stanici? - Sú spojky pripevnené k ohraničujúcejmu drôtu správne pripojené? - Je ohraničujúci drôt čiastočne prerušený?	Keď na robotickej kosačke LED kontrolka svieti alebo bliká načerveno
	Je nabíjacia stanica správne upevnená?	Ak sa nabíjacia stanica posúva, utiahnite skrutkovacie kolíky pomocou šesťhranného kľúča 6.	Raz za týždeň
	Prilepili sa cudzie predmety na kontakty?	Niektoré prilepené látky môžu brániť správnej komunikácii a nabíjaniu. Odstráňte všetky nečistoty z nabíjacieho kontaktu a iných kontaktov.	Raz za týždeň
	Výčnieva navádzací drôt zo základne stanice?	Ak navádzací drôt výčnieva z drážky základne stanice, vložte ho znova.	Raz za týždeň
AC adaptér a flexibilný kábel	Sú sieťová zástrčka a pripájacie kontakty zasunuté pevne až na doraz?	Ak je zástrčka elektrickej zásuvky alebo pripájacieho kontaktu uvoľnená, znova ju zasunite.	Raz za mesiac
	Sú káble poškodené?	Ak sa plášť kábla odlupuje alebo je vážne poškodený, obráťte sa na našu predajňu.	Raz za mesiac
Pracovná lokalita	Sú prítomné nejaké cudzie objekty?	Odstráňte všetky objekty, ktoré by mohli poškodiť čepele kosačky a ktoré by sa mohli zachytiť do otáčajúcich sa častí robotickej kosačky. (Malé kamienky, palice, smeti, reťazové objekty atď.)	Raz za mesiac
	Nastala nejaká zmena v pracovnom prostredí?	Prijmite nasledujúce protipatrenia. - Ak výška trávy presahuje 65 mm, skráťte ju na túto výšku alebo menšiu. - Odstráňte všetku burinu, ktorá je vyššia ako tráva. - Vypíňte prípadné diery alebo priehlbiny a vyhladte lokálne nerovnosti. - Zabráňte používaniu, ak sú prítomné hlboké kaluže alebo nahromadený sneh.	Raz za mesiac
	Vyskytla sa nejaká abnormalita pri inštalácii ohraničujúceho a navádzacieho drôtu?	Ak sa drôty vznášajú nad zemou, znova ich upevnite pomocou kolíkov.	Raz za mesiac

Manipulácia po skončení sezóny

Po skončení sezóny kosenia demontujte nasledujúce diely z miesta, kde sú nainštalované, a uložte ich v interiéri.

- Robotická kosačka
- Nabíjacia stanica
- AC adaptér
- Flexibilný kábel

UPOZORNENIE: Pred uskladnením robotickú kosačku nabite.

POZNÁMKA: Ohraničujúci drôt a navádzacie drôty možno ponechať nainštalované.

Robotickú kosačku a nabíjajúcu stanicu pred uskladnením vyčistite. Okrem toho pri odstraňovaní všetkých dielov postupujte podľa nižšie uvedených postupov.

Odstránenie AC adaptéra

1. Odpojte AC adaptér z elektrickej zásuvky.
 2. Odstráňte flexibilný kábel.
 3. Ak je AC adaptér pripevnený k stene, demontujte ho zo steny.
- Obr.75

POZNÁMKA: Odpojte AC adaptér v číselnom poradí, ktoré je uvedené na obrázku.

Odstránenie nabíjacej stanice

POZOR: Pri vykonávaní tejto práce používajte rukavice.

1. Otvorte kryt nabíjacej stanice a vyberte flexibilný kábel.
- Obr.76
2. Vytiahnite kontakty ohraničujúceho drôtu a navádzacieho drôtu a vyberte všetky drôty z nabíjacej stanice.
 3. Odstráňte skrutkovacie kolíky zo základne stanice pomocou šesťhranného kľúča 6.
- Obr.77

Uskladnenie

POZOR: Robotickú kosačku skladujte s vypnutým hlavným vypínačom.

Ak robotická kosačka zostane dlhší čas nečinná so zapnutým napájaním, môže dôjsť k nadmernému vybitiu akumulátora, v dôsledku čoho bude nepoužiteľný.

UPOZORNENIE: Pred uložením vyčistite plochy kontaktov nabíjacej stanice, drôty a káble suchou handričkou atď. Skladovanie s prilepenými nečistotami môže spôsobiť hrdzavenie alebo koróziu.

UPOZORNENIE: Vložte skrutky používané na upevnenie nabíjacej stanice a AC adaptéra do vrečka alebo inej nádoby a starostlivo ich uschovajte, aby sa neustratili.

Skladujte na mieste, ktoré spĺňa nasledujúce podmienky.

- Rovné a stabilné miesto
- Miesto mimo priameho slnečného žiarenia, ktoré nie je vystavené dažďu, snehu atď.
- Miesto s nízkou vlhkosťou
- Miesto mimo dosahu detí

POZNÁMKA: Robotickú kosačku možno skladovať vo zvislej polohe, ako je znázornené na obrázku. Pri skladovaní vo zvislej polohe tiež vyberte rovné a stabilné miesto.

► Obr.78

Likvidácia výrobku

Pri likvidácii tohto výrobku dodržujte miestne predpisy a jednotlivé diely zlikvidujte správne.

VAROVANIE: Robotická kosačka obsahuje akumulátor. Pri likvidácii tohto výrobku vyberte akumulátor a zlikvidujte ho samostatne. Ak akumulátor nezlikvidujete samostatne, môže dôjsť k nehode alebo zraneniu v dôsledku prasknutia, požiaru alebo dymu.

VAROVANIE: Nepracujte s mokrymi rukami. Môže to spôsobiť zásah elektrickým prúdom.

POZOR: Pri práci používajte rukavice.

POZNÁMKA: Na odobratie akumulátora je potrebné demontovať podvozok. Pripravte si krížový skrutkovač.

Vybratie akumulátora

POZOR: Akumulátor vyberajte len pri likvidácii tohto výrobku.

POZOR: O výmenu akumulátora požiadajte našu predajňu alebo miestneho predajcu. Vlastná výmena akumulátora môže zhoršiť vodotesnosť zariadenia.

1. Vypnite hlavný vypínač robotickej kosačky.
 2. Odstráňte horný kryt.
- Obr.79: 1. Hlavný vypínač 2. Horný kryt 3. Podvozok
3. Uvoľnite 14 skrutiek vo vrchnej časti podvozka a odstráňte vrchné puzdro.
- Obr.80: 1. Vrchné puzdro

4. Odpojte 2 konektory pripojené k akumulátoru.
 ► **Obr.81:** 1. Kryt akumulátora 2. Konektor (malý) 3. Konektor (veľký)

POZNÁMKA: Ak je vykonanie postupu náročné, odstráňte konektor pripojený k vrchnému puzdru.

5. Odpojte 3 konektory pripojené k základnej doske.
 ► **Obr.82:** 1. Základná doska 2. Konektor (veľký) 3. Konektor (malý)

6. Odstráňte 3 skrutky krytu akumulátora.

- **Obr.83:** 1. Kryt akumulátora

7. Demontujte kryt akumulátora a potom vyberte akumulátor spolu s vankúšom.

- **Obr.84:** 1. Kryt akumulátora 2. Akumulátor 3. Vankúš

8. Vyberte akumulátor z vankúša.

V prípade likvidácie akumulátora postupujte podľa miestnych predpisov.

POZOR: Demontovaný akumulátor nerozoberajte.

SYSTEM OCHRANY

System ochrany a indikácia chýb

Robotická kosačka je vybavená systémom ochrany. Keď sa vyskytne chyba, aktivuje sa systém ochrany a všetky motory sa automaticky zastavia. Na LCD obrazovke sa zobrazia podrobnosti o chybe spolu s chybovým kódom.

Kód	Podrobnosti o chybe	Prčina	Činnosť
E012	Problém s motorom pravého kolieska	Cudzie predmety, ako je tráva alebo konáre, bránia otáčaniu koliesok alebo je hnací motor preťažený v dôsledku opakovaných nárazov.	Skontrolujte kolieska a odstráňte všetky cudzie predmety. Skontrolujte tiež, či je prevádzková oblasť v súlade s pracovným prostredím špecifikovaným v návode na obsluhu. Po chvíli reštartujte zariadenie.
E013	Problém s motorom ľavého kolieska		
E020	Preťažený motor čepele	Motor čepele je z nejakých dôvodov preťažený.	Skontrolujte okolie základne čepele a odstráňte všetky cudzie predmety. Po chvíli reštartujte zariadenie.
E021	Problém s motorom čepele	Otáčaniu základne čepele napríklad bránia cudzie predmety, ako je tráva alebo konáre.	
E030	Motor výšky kosenia je preťažený	Motor výšky kosenia je z nejakých dôvodov preťažený. Pohybu mechanizmu nastavenia výšky kosenia napríklad bránia cudzie predmety, ako je tráva alebo konáre.	Skontrolujte mechanizmus nastavenia výšky kosenia a odstráňte všetky cudzie predmety.
E031	Problém s motorom výšky kosenia		
E040	Žiadny signál z drôtu	AC adaptér, flexibilný kábel alebo pripojenie ohraničujúceho drôtu je v zlom stave alebo poškodené.	Skontrolujte indikátor na nabíjacej stanici. Zelená/svieti: Kontaktujte predajcu alebo našu predajňu. Červená/bliká: Skontrolujte ohraničujúci drôt a znova ho zapojte. Vymeňte, ak zistíte akékoľvek poškodenie. Nesvieti: Skontrolujte AC adaptér a flexibilný kábel a znova ich pripojte. Vymeňte, ak zistíte akékoľvek poškodenie.
		Každý kód kanála zariadenia a nabíjacej stanice je odlišný.	V ponuke [Security (Zabezpečenie)] (Zabezpečenie) vhodne zmeňte kód kanála signálu z drôtu.
		Zariadenie je príliš ďaleko od ohraničujúceho drôtu.	Znova nainštalujte ohraničujúci drôt tak, aby sa celá pracovná plocha nachádzala do 35 m od ohraničujúceho drôtu.
		Signály sú blokované okolitými kovovými predmetmi (ploty, výstužná oceľ) a rušením z iných zariadení.	Zvýšte intenzitu signálu v pracovnej oblasti zvýšením počtu ostrovčekov v pracovnej oblasti, zmenšením pracovnej oblasti atď.
E041	Mimo pracovnej oblasti	Nesprávne zapojenie alebo inštalácia ohraničujúceho drôtu. Napríklad sú prekrížené ohraničujúce drôty alebo zariadenie opustí pracovný priestor kvôli vysokému sklonu.	Skontrolujte, či sú ohraničujúce drôty správne nainštalované a pevne zapojené do nabíjacej stanice. Spôsob inštalácie nájdete v kapitole o inštalácii ohraničujúceho drôtu v dokumente Sprievodca nastavením.
		Signály sú blokované okolitými kovovými predmetmi (ploty, výstužná oceľ) a rušením z iných zariadení.	Zvýšte intenzitu signálu v pracovnej oblasti zvýšením počtu ostrovčekov v pracovnej oblasti, zmenšením pracovnej oblasti atď.
		Dochádza k rušeniu signálov z iných produktov v blízkosti.	V ponuke [Security (Zabezpečenie)] (Zabezpečenie) vhodne zmeňte kód kanála signálu z drôtu. Potom znova nainštalujte ohraničujúce drôty tak, aby vzdialenosť oboch ohraničujúcich drôtov bola väčšia ako 1 m.
E051	Dočasný problém	Stroj má vysokú teplotu alebo tlačidlo „STOP“ zostáva aktívne aj po príkaze na kosenie.	Po chvíli zariadenie reštartujte alebo po príkaze na kosenie uvoľnite tlačidlo „STOP“ zatvorením krytu displeja.
E060	Vybitý akumulátor	Zariadenie nedokáže nájsť nabíjaciu stanicu.	Skontrolujte inštaláciu ohraničujúceho drôtu a navádzacieho drôtu. Spôsob inštalácie nájdete v kapitole o inštalácii ohraničujúceho drôtu a navádzacieho drôtu v dokumente Sprievodca nastavením.
		Pri práci v podoblasti je možnosť kosenia nastavená na [Auto mowing (Auto kosenie)] (Automatické kosenie).	Pri práci v podoblasti nastavte možnosť kosenia na [Mowing without charging (Kosenie bez nabíjania)] (Kosenie bez nabíjania). Počas práce v podoblasti sa zariadenie nedokáže vrátiť do nabíjacej stanice.
		Akumulátor je vybitý.	Umiestnite zariadenie do nabíjacej stanice, aby sa nabilo. Ak problém pretrváva, kontaktujte predajcu alebo našu predajňu.
E064	Nízka úroveň nabitia akumulátora	Akumulátor je príliš vybitý. Akumulátor je vybitý.	
E080	Elektronický problém	Vyskytol sa dočasný problém týkajúci sa elektroniky alebo firmvéru produktu.	Reštartujte zariadenie. Ak problém pretrváva, kontaktujte predajcu alebo našu predajňu.

Kód	Podrobnosti o chybe	Príčina	Činnosť
E100	Zaseknutie	Zadné kolieska sa pretáčajú v dôsledku blatistých podmienok.	Zabráňte pretáčaniu zadných koliesok vyrovnaním zeme alebo ohraničením prevádzkovej oblasti ohraničujúcim drôtom.
E101	Problém s pripojením	Zariadenie sa nepodarilo pripojiť k nabíjacej stanici alebo sa vyskytla chyba nabíjacej stanice.	Vyčistite všetky kontakty. Ak je nabíjacia stanica naklonená alebo skrútená, položte ju naplocho. Ak indikátor nabíjacej stanice svieti načerveno, vytiahnite zástrčku, chvíľu počkajte a potom nabíjaciu stanicu reštartujte.
E102	Prevrátené zariadenie	Zariadenie je masívne naklonené alebo prevrátené.	Upravte polohu zariadenia.
E103	Kosačka je naklonená	Zariadenie je naklonené nad prípustný rozsah.	Presuňte zariadenie na rovnú plochu. Znova nainštalujte ohraničujúci drôt tak, aby sa v pracovnej oblasti nenachádzali veľké svahy.
E104	Zdvihnuté	Aktivoval sa snímač zdvihnutia, pretože zariadenie narazilo na prekážku alebo po nej prešlo.	Udržujte vzdialenosť medzi prekážkou a pracovnou oblasťou a reštartujte zariadenie.
E105	Problém so snímačom nárazu	Horný kryt sa nemôže vrátiť do štandardnej polohy.	Ak sa zariadenie dostane do kontaktu s prekážkou, uvoľnite ho. Odstráňte všetky nečistoty alebo cudzie predmety medzi horným krytom a podvozkom a uistite sa, že sa horný kryt voľne pohybuje okolo posuvných hriadeľov.
E200	Problém so snímačom slučky	Snímač drôtu má slabý kontakt alebo zlyhal.	Kontaktujte predajcu alebo našu predajňu.
E201	Problém so snímačom naklonenia	Komunikácia so snímačom naklonenia zlyhala.	
E202	Problém s vypínačom	Spoľahlivosť tlačidla „STOP“ klesá.	
E203	Problém so snímačom IMU	Komunikácia so snímačom IMU zlyhala.	
E204	Problém so snímačom výšky kosenia	Snímač zdvíhacieho mechanizmu má slabý kontakt alebo zlyhal, prípadne je chybné pripojenie.	
E206	Problém so snímačom zdvihnutia	Spoľahlivosť snímača zdvihnutia klesá.	

RIEŠENIE PROBLÉMOV

Ak si myslíte, že došlo k poruche

Pred požiadanim o opravu alebo zadaním otázky skontrolujte, či platí nasledujúce.

Chybný stav	Predpokladaná príčina (porucha)	Náprava
Na LCD obrazovke sa nič nezobrazuje.	Je napájanie robotickej kosačky vypnuté?	Zapnite napájanie robotickej kosačky. (Pozrite si časť „Zapnutie/vypnutie napájania“)
Robotická kosačka sa nespúšťa.	Vyskytla sa chyba robotickej kosačky? (Bliká LED kontrolka načerveno?)	Robotická kosačka sa počas chyby nespúšťa. Skontrolujte kód chyby. (Pozrite si časť „SYSTÉM OCHRANY“.)
	Vyskytla sa chyba nabíjacej stanice?	Skontrolujte indikátor stanice. Nápravné opatrenia nájdete v kapitole „Spustenie kosenia“.
	Ohraničujúci drôt môže byť prerušený.	Skontrolujte indikátor stanice. Nápravné opatrenia nájdete v kapitole „Spustenie kosenia“.
Robotická kosačka sa nedokáže pripojiť k nabíjacej stanici.	Nabíjacia stanica je zdeformovaná.	Umiestnite nabíjaciu stanicu pevne na rovný povrch. Informácie o inštalácii nabíjacej stanice nájdete v kapitole „Umiestnenie nabíjacej stanice“ v dokumente Sprievodca nastavením.
	Navádzací drôt nie je položený priamo z nabíjacej stanice alebo je vzdialenosť nesprávna.	Navádzací drôt nainštalujte najmenej 2 metrov priamo od nabíjacej stanice. Informácie o inštalácii navádzacích drôtov nájdete v kapitole „Podmienky inštalácie navádzacieho drôtu“ v dokumente Sprievodca nastavením.
	Navádzací drôt nie je správne pripevnený k nabíjacej stanici.	Navádzací drôt zaistíte do drážky v strede základne nabíjacej stanice. Informácie o inštalácii navádzacieho drôtu nájdete v kapitole „Inštalácia navádzacieho drôtu“ v dokumente Sprievodca nastavením.
	Zadné kolesá robotickej kosačky alebo nabíjacia stanica sú znečistené.	Vyčistite zadné kolesá robotickej kosačky a základňu nabíjacej stanice.
	Nabíjacie kontakty na robotickej kosačke alebo nabíjacej stanici sú znečistené.	Vyčistite nabíjacie kontakty. Ak problém pretrváva aj po vyčistení alebo ak sú kontakty výrazne opotrebované, obráťte sa na našu predajňu alebo miestneho predajcu.
Robotická kosačka sa nedokáže vrátiť do nabíjacej stanice.	Keďže sa robotická kosačka nachádza v aktívnom období hľadania navádzacieho signálu, nevracia sa pomocou signálu z ohraničujúceho drôtu.	Ak navádzací drôt nie je nainštalovaný, nastavte aktívne obdobie hľadania navádzacieho signálu na 0 minút. Postup nastavenia nájdete v kapitole „Nastavenie aktívneho obdobia vyhľadávania navádzacieho signálu“.
	Robotická kosačka po zmene pracovnej oblasti neopustí nabíjaciu stanicu.	Nechajte robotickú kosačku opustiť nabíjaciu stanicu a nechajte ju uložiť okolité magnetické pole do pamäte. Postup nastavenia nájdete v kapitole „Predvoľby navigácie“.
	Robotická kosačka sa nedokáže vrátiť pomocou signálu z ohraničujúceho drôtu, pretože ohraničujúci drôt nainštalovaný v blízkosti nabíjacej stanice je nesprávny.	Na obidve strany nabíjacej stanice nainštalujte ohraničujúci drôt s dĺžkou 1,5 m. Informácie o inštalácii ohraničujúcich drôtov nájdete v kapitole „Inštalácia ohraničujúceho drôtu“ v dokumente Sprievodca nastavením.
Akumulátor sa nenabíja	Ak je akumulátor úplne vybitý, môže chvíľu trvať, kým sa začne nabíjať.	Pripojte robotickú kosačku k nabíjacej stanici so zapnutým napájaním a chvíľu počkajte, kým sa nespustí nabíjanie. Ak problém pretrváva, kontaktujte našu predajňu alebo miestneho predajcu.
	Nabíjacie kontakty na robotickej kosačke alebo nabíjacej stanici sú znečistené.	Vyčistite nabíjacie kontakty. Ak problém pretrváva aj po vyčistení alebo ak sú kontakty výrazne opotrebované, obráťte sa na našu predajňu alebo miestneho predajcu.

Chybný stav	Predpokladaná príčina (porucha)	Náprava
Robotická kosačka zostáva dlho v nabíjacej stanici a nezačne kosiť.	Kryt displeja je zatvorený, ale nebolo stlačené tlačidlo spustenia kosenia.	Po stlačení tlačidla spustenia kosenia zatvorte kryt displeja. Pokyny nájdete v kapitole „Spustenie kosenia“.
	Robotická kosačka je po návrate do nabíjacej stanice v pohotovostnom stave.	Po nabití skontrolujte možnosti prevádzky. Pokyny nájdete v kapitole „Predvoľby parkovania“.
	Robotická kosačka nefunguje, ak je teplota akumulátora príliš vysoká alebo príliš nízka.	Po chvíli robotickú kosačku reštartujte.
Nadmerné vibrácie/hlučnosť	Čepeľ kosačky je poškodená.	Skontrolujte stav čepeľí kosačky a nahraďte ich novými čepeľami a skrutkami. Informácie o výmene nájdete v kapitole „Výmena čepeľí kosačky“.
	V čepeľi kosačky je zaseknutý cudzí predmet.	Skontrolujte časť okolo čepele kosačky a odstráňte všetky cudzie predmety.
Robotická kosačka pracuje v neželanom čase/dátume.	Dátum a čas robotickej kosačky sú nesprávne.	Skontrolujte dátum a čas robotickej kosačky. Informácie o nastavení harmonogramu nájdete v kapitole „Zmena nastavení dátumu a času“.
	Neželané nastavenie naplánovaného kosenia.	Zmeňte harmonogram kosenia. Pokyny nájdete v kapitole „Naplánovanie kosenia“.
Robotická kosačka sa pohybuje, ale motor sekacej čepele sa neotáča.	Robotická kosačka sa práve začala posúvať alebo sa vracia do nabíjacej stanice.	Motor čepele sa neotáča, keď sa robotická kosačka práve začala posúvať alebo keď sa vracia do nabíjacej stanice.
Krátky čas kosenia	Čepele kosačky sú opotrebované a zaťaženie motora sekacej čepele sa zvýšilo.	Vymeňte čepeľ kosačky. Informácie o výmene nájdete v kapitole „Výmena čepeľí kosačky“.
	Blíži sa koniec životnosti batérie.	Kontaktujte našu predajňu alebo miestneho predajcu.
Krátky čas kosenia a nabíjania	Blíži sa koniec životnosti batérie.	Kontaktujte našu predajňu alebo miestneho predajcu.
	Motor čepele je z nejakých dôvodov preťažený.	Kontaktujte našu predajňu alebo miestneho predajcu.
	Harmonogram kosenia je príliš krátky na pokosenie celej pracovnej oblasti.	Znížte veľkosť pracovnej oblasti alebo predĺžte harmonogram. Pokyny nájdete v kapitole „Naplánovanie kosenia“.
Nerovnomerne pokosený trávnik	Čepele kosačky sú opotrebované a zaťaženie motora sekacej čepele sa zvýšilo.	Vymeňte čepeľ kosačky. Informácie o výmene nájdete v kapitole „Výmena čepeľí kosačky“.
	Trávnik je príliš dlhý pre nastavenú výšku kosenia.	Najskôr zmeňte výšku kosenia alebo pokoste trávnik na 65 mm alebo menej. Informácie o konfigurácii nájdete v kapitole „Určenie výšky kosenia“.
	Tráva, konáre alebo iné cudzie predmety bránia otáčaniu základne čepele alebo koliesok.	Skontrolujte základňu čepele alebo kolieska a odstráňte všetky cudzie predmety.
	Na trávniku sa vytvárajú kofaje.	Robotická kosačka sa opakovane pohybuje po určitej dráhe.
Nemožno sa pohybovať po dráhe.	Šírka dráhy je úzka.	Nastavte šírku posunu navigácie. Informácie o konfigurácii nájdete v kapitole „Nastavenie šírky posunu navigácie“.
Robotická kosačka nedokáže prejsť cez dva ohraničujúce drôty na ostrovček a z neho.	Dva ohraničujúce drôty smerujúce na ostrovček a z ostrovčeka nie sú blízko seba.	Šírka dráhy musí byť aspoň 150 cm. Informácie o inštalácii ohraničujúcich drôtov nájdete v kapitole „Podmienky inštalácie ohraničujúceho drôtu“ v dokumente Sprievodca nastavením.
Špirálové sekanie nefunguje.	Neuplynulo 30 minút bežného kosenia.	Umiestnite k sebe (0 cm) dva ohraničujúce káble smerom k ostrovčeku a z neho. Informácie o inštalácii ohraničujúcich drôtov nájdete v kapitole „Inštalácia ohraničujúceho drôtu“ v dokumente Sprievodca nastavením.
Zabudnutý PIN kód.	-	Špirálové sekanie funguje, keď sa zaznamená hustá tráva po cca 30 minútach bežného kosenia trávniku. Viac informácií nájdete v kapitole „Kosenie nepokosenej trávy“
		Kontaktujte predajcu alebo našu predajňu.

Obsah

ÚVOD	98	Předvolby navigace	107
Specifikace	98	Nastavení období aktivního vyhledávání pro signál navádění	107
Značky symbolů	99	Sekání trávy poblíž hranice	108
Účel použití	99	Nastavení vzdálenosti pohybu k počátečnímu bodu sekání ...	108
Bezpečnostní opatření	99	Výběr způsobu odjezdu z nabíjecí stanice	108
Hlučnost	100	Upravení úhlu odjezdu z nabíjecí stanice	109
Prohlášení o shodě	100	Úprava šířky posunu navigace	110
Názvy dílů	100	Sekání neposekané trávy	110
Představení samostatně prodávaných položek	100	Předvolby zabezpečení	110
PŘÍPRAVA	101	Nastavení času zvonění alarmu	110
Zapnutí/vypnutí napájení	101	Změna PIN kódu	111
Nabíjení robotické sekačky	101	Zamezení rušení signálu vodiče	111
Skutečnosti, které je třeba pochopit před použitím	101	Ochrana robotické sekačky před krádeží	111
ZPŮSOB POUŽITÍ	102	Další nastavení	111
Operace na ovládacím panelu	102	Ukládání/načítání uživatelských předvoleb	111
Zahájení sekání	102	Změna nastavení data a času	112
Zastavení sekání	103	Změna jazyka displeje	112
NABÍDKY NASTAVENÍ	103	Obnovení uživatelských předvoleb	112
Nabídka Start Mowing (Zahájení sekání)	104	Procházení informací o produktu	112
Sekání s automatickým provozem a nabíjením	104	Správa doby zapnutí/vypnutí LED diody	112
Sekání bez automatického nabíjení	104	Kontrola podrobností o provozních chybách	113
Spuštění automatického sekání v požadovaném čase (Pozastavení plánovaného sekání)	105	ÚDRŽBA	113
Sekání ve spirále	105	Čištění	113
Předvolby parkování	105	Kontrola nožů sekačky	113
Návrat robotické sekačky do nabíjecí stanice	105	Výměna nožů sekačky	114
Návrat robotické sekačky do nabíjecí stanice a restartování provozu v naplánovanou dobu	105	Pravidelné kontroly	114
Návrat robotické sekačky do nabíjecí stanice a opětovné spuštění provozu podle předem nastaveného rozvrhu	106	Manipulace po skončení sezóny	115
Předvolby sekání	106	Při likvidaci tohoto produktu	115
Změna a registrace oblastí sekání	106	OCHRANNÝ SYSTÉM	116
Plánování sekání	106	Ochranný systém a indikace chyb	116
Určení výšky sekání	107	ŘEŠENÍ POTÍŽÍ	117
		Pokud si myslíte, že došlo k poruše	117

ÚVOD

Specifikace

Model:	RM350D	
Jmenovité napětí	18 V DC	
Kapacita akumulátoru	5,0 Ah	
Rozměry (D × Š × V)	700 mm × 560 mm × 270 mm	
Hmotnost	13,7 kg	
Otáčky motoru bez zatížení	Motor nožů	2 300 min ⁻¹
Maximální oblast sekání	3 500 m ²	
Maximální úhel stoupání svahu	26° (49 %)	
Sekací nůž	Rotační nůž 3 nože	
Číslo dílu náhradního sekacího nože	1913M9-3	
Šířka sekání	240 mm	
Výška sekání	20 mm – 60 mm 9stupňové elektrické nastavení v krocích po 5 mm	
Stupeň ochrany	IPX4	
Použitelný adaptér střídavého proudu	AAD01	
Použitelné nabíjecí stanice	RST001	
Hraniční vodič	Pracovní frekvenční pásmo	3,3 kHz - 50 kHz
Vodící vodič	Maximální intenzita magnetického pole (měřeno podle normy EN303 447)	38 dBμA/m

- Vzhledem k neustálému výzkumu a vývoji zde uvedené technické údaje podléhají změnám bez upozornění.
- Hlavní funkce a adaptér střídavého proudu se mohou v jednotlivých zemích lišit.
- Hmotnost podle EPTA-Procedure 01/2014

Značky symbolů

Níže jsou uvedeny symboly, se kterými se můžete při použití náradí setkat. Je důležité, abyste dříve, než s ním začnete pracovat, pochopili jejich význam.



VAROVÁNÍ – Před použitím zařízení si přečtěte pokyny pro uživatele.



VAROVÁNÍ – Při použití dodržujte bezpečnou vzdálenost od stroje. Zařízení může vymrstit předměty a způsobit zranění.



VAROVÁNÍ – Před prací na stroji nebo jeho zvednutím nastavte funkci ochrany proti krádeži a poté vypněte napájení stroje. Jinak by sekací nůž mohl poranit ruku a nohu. Deaktivací zařízení pro tento stroj je zablokování opětovného spuštění pomocí kódu PIN. Zablokování opětovného spuštění můžete ovládat v nastavení funkce ochrany proti krádeži. Je-li aktivováno zablokování opětovného spuštění, bude k opětovnému spuštění zařízení nutné zadat PIN kód.



VAROVÁNÍ – Na zařízení nejezděte. Jinak by sekací nůž mohl poranit ruku a nohu.



Pouze pro země EU
Z důvodu přítomnosti nebezpečných součástí v zařízení mohou odpadní elektrické a elektronické zařízení, akumulátory a baterie negativně ovlivnit životní prostředí a lidské zdraví. Elektrické a elektronické spotřebiče ani akumulátory nevyhazujte do domovního odpadu! V souladu s evropskou směrnicí o odpadních elektrických a elektronických zařízeních, akumulátorech a bateriích a odpadních akumulátorech a bateriích, stejně jako jejím přírůbkem ve vnitrostátním právu, by odpadní elektrická zařízení, baterie a akumulátory měly být uchovávány odděleně a měly by být odevzdány na vyhrazeném sběrném místě komunálního odpadu, které je provozováno v souladu s předpisy na ochranu životního prostředí. Toto je označeno symbolem přeškrtnuté popelnice na kolečkách, který je umístěn na zařízení.

Účel použití

Toto zařízení je určeno pro automatické sekání a nabíjení.

Bezpečnostní opatření

- Varování – Nedotýkejte se rotujících nožů.**
V opačném případě může dojít ke zranění.
- Nikdy nedovoďte, aby toto zařízení používaly děti, osoby s omezenými fyzickými, smyslovými či duševními schopnostmi nebo s nedostatečnými zkušenostmi a znalostmi, ani osoby neobeznámené s těmito pokyny, přičemž věk obsluhy může být omezen místními předpisy.**
- Nedovoďte dětem, aby byly v blízkosti nebo si hrály se zařízením, když je v provozu.**
- Nedotýkejte se sekacích nožů nebo kol, dokud se úplně nezastaví.**
- Nenabíjejte zařízení jinou než dodanou nabíjecí stanicí. Nepoužívejte jiný adaptér střídavého proudu než ten, který je uveden v tomto návodu k použití.**
- Při likvidaci vnitřního akumulátoru na konci její životnosti dodržujte místní předpisy týkající se likvidace akumulátoru. Informace o vyjmutí akumulátoru naleznete v následující kapitole „Při likvidaci tohoto produktu“.**
- V následujících případech vypněte hlavní vypínač robotické sekačky.**
 - Při odstraňování cizích předmětů zaseknutých v zařízení.
 - Před kontrolou, čištěním nebo prací na zařízení nebo nabíjecí stanicí.
Před kontrolou, čištěním nebo prací na nabíjecí stanicí také odpojte napájecí kabel adaptéru střídavého proudu.
 - Při kontrole zařízení na poškození po nárazu na cizí předmět.
 - Pokud zařízení začne abnormálně vibrovat. V takovém případě před opětovným spuštěním zařízení zkontrolujte, zda není poškozeno.

- Před použitím zkontrolujte zařízení, periferní zařízení, napájecí kabel a prodlužovací kabel, abyste se ujistili, že nevykazují žádné poškození nebo známky stárnutí.**
- Nikdy neprovazujte stroj nebo periferní zařízení s vadnými ochrannými kryty nebo štíty, bez bezpečnostních zařízení nebo s poškozenými či opotřebenými kabely.**
- Nepřipojujte poškozený kabel ke zdroji napájení. Pokud je kabel připojený ke zdroji poškozen, nedotýkejte se kabelu, dokud jej neodpojíte od zdroje napájení. Jinak může dojít k úrazu elektrickým proudem.**
- Nainstalujte adaptér střídavého proudu a ohraničující kabel mimo plochu sekání. V opačném případě může dojít k poškození kabelu nebo úrazu elektrickým proudem.**
- Pokud dojde k nehodě nebo poruše, okamžitě přestaňte zařízení používat.**
- Pokud dojde k úniku elektrolytu, okamžitě přestaňte zařízení používat.**
- Pokud se kabel během používání poškodí, vytáhněte zástrčku ze zásuvky.**
- Doporučuje se připojovat napájecí zástrčku ohraničujícího kabelu kabiny pouze k napájecímu obvodu, který je chráněn proudovým chráničem (RCD) s aktivacním proudem 30 mA nebo vyšším.**
- Stroj nebo periferní zařízení nepoužívejte za nepříznivého počasí, zvláště existuje-li nebezpečí bouřek.**
- Pokud dojde k neobvyklým vibracím, okamžitě přestaňte zařízení používat.**
- Při používání zařízení na veřejném prostranství je nutné kolem pracovní oblasti rozmístit varovné značky. Varovné značky by měly zobrazovat následující text.
„Varování! Automatická sekačka na trávu! Nepřibližujte se k zařízení! Mějte děti pod dohledem!“**
- Obr.1**
- Napájecí kabel adaptéru střídavého proudu nelze vyměnit. Pokud dojde k poškození napájecího kabelu, je nutné adaptér střídavého proudu zlikvidovat.**
- Pokud pracovní oblast sousedí s veřejnou komunikací, vytvořte hranici mezi pracovními oblastmi a veřejnou komunikací. V opačném případě se může stroj dostat na veřejnou komunikaci a způsobit nehodu.**
- Před použitím se ujistěte, že v pracovní oblasti nejsou žádní lidé, domácí nebo malá zvířata. Mohou se zachytit do zařízení a způsobit zranění.**
- Adaptér střídavého proudu nepoužívejte na místě, které je vystaveno dešti, vlhkosti nebo moku. Jinak může dojít k úrazu elektrickým proudem.**
- Nedotýkejte se zástrčky adaptéru střídavého proudu mokřými rukama. Jinak může dojít k úrazu elektrickým proudem.**
- Připojte zástrčku adaptéru střídavého proudu do venkovní napájecí zásuvky.**
- Při instalaci a demontáži vodičů používejte rukavice. Jinak mohou vodiče způsobit zranění.**
- Při zatloukání kolíků dávejte pozor, abyste kladivem nezasáhli prsty nebo ruku.**
- Nainstalujte vodiče tak, aby nevyčnívaly ze země. V opačném případě se může zachytit noha a dojít ke zranění.**
- Při otvírání a zavírání svorkového krytu si počínejte opatrně, abyste si neskřípli prsty.**
- Nedotýkejte se sekacích nožů, když se zvedají nebo spouštějí dolů. Může dojít zachycením prstů a ke zranění.**
- Při otvírání a zavírání krytu displeje si počínejte opatrně, abyste si neskřípli prsty.**
- Udržujte svůj obličej mimo rotující pneumatiky a sekací nože. Může dojít zachycením oděvu a k udušení.**
- Během provozu se nedívejte do sekacích nožů. Létající předměty mohou zasáhnout oči.**
- Nedotýkejte se rotujících kol. Může dojít zachycením prstů a ke zranění.**
- Ujistěte se, že jsou sekací nože nainstalovány správně podle tohoto návodu k použití. V opačném případě se mohou sekací nože neočekávaně uvolnit a způsobit zranění.**
- Přenášejte toto zařízení tak, aby strana sekacího nože směřovala od vás. V opačném případě můžete přijít do kontaktu s koly a noži sekačky a způsobit zranění.**
- Přenášejte toto zařízení držením za rukojeť. Při přenášení jiným držením než za rukojeť bude zařízení nestabilní a může spadnout a způsobit zranění.**

Důležitá bezpečnostní upozornění pro akumulátor

- Před použitím robotické sekačky si přečtěte všechny pokyny a varovné značky.**

2. Pokud se příliš zkrátí provozní doba akumulátoru, přerušte okamžitě práci. V opačném případě existuje riziko přehřívání, popálení nebo dokonce výbuchu.
3. Neskladujte a nepoužívejte zařízení na místech, kde může teplota dosáhnout nebo překročit 45 °C (113 °F).
4. Nespalujte akumulátor, i když je zcela vybitý. Akumulátor může v důsledku zahřátí vybuchnout.
5. Obsažené lithium-iontové akumulátory podléhají právním požadavkům na nebezpečné zboží.
Při komerční přepravě, např. třetími osobami nebo spedičními společnostmi, je třeba dodržovat zvláštní požadavky na balení a označování.
Pro přípravu zboží k přepravě je nutná konzultace s odborníkem na nebezpečný materiál. Dodržujte také případné podrobnější národní předpisy.
6. Nepoužívejte zařízení v blízkosti vysokonapěťových elektrických přenosových vedení. Pokud tak učiníte, může dojít k poruše či selhání zařízení nebo akumulátoru.
7. Produkt skladujte na bezpečném místě mimo dosah dětí.
8. Poškozený akumulátor nikdy sami nespravujte. Opravy akumulátoru smí provádět pouze výrobce nebo autorizovaná servisní střediska.

TYTO POKYNY USCHOVEJTE.

⚠ UPOZORNĚNÍ: Používejte pouze originální akumulátory Makita. Používání neoriginálních nebo upravených akumulátorů může způsobit explozi akumulátoru a následný požár, zranění a jiné poškození. Zaniká tím také záruka společnosti Makita na nářadí a nabíječku Makita.

Tipy k zajištění maximální životnosti akumulátoru

1. Nikdy nenabíjejte úplně nabitý akumulátor. Přebíjení zkracuje životnost akumulátoru.

Názvy dílů

► Obr.2

- | | |
|---|--|
| 1. Robotická sekačka | 20. Nabíjecí stanice |
| 2. Tlačítko „ZASTAVENÍ“ | 21. Základna stanice |
| 3. Kryt displeje | 22. Nabíjecí svorka |
| 4. Zadní kolo | 23. Kryt svorky |
| 5. LED | 24. Plášť stanice |
| 6. Nabíjecí zásuvka | 25. Indikátor stanice |
| 7. Ovládací panel | 26. Kryt vodiče |
| 8. Horní kryt | 27. Hraniční vodič |
| 9. Podvozek | 28. Vodičí vodič |
| 10. Hřídel posuvníku | 29. Vodič |
| 11. Pryžový držák | 30. Kolík |
| 12. Přední kolo | 31. Konektor |
| 13. Vypínač | 32. Spojka |
| 14. Rukojeť | 33. Adaptér střídavého proudu
(Tvar zástrčky se v jednotlivých regionech liší.) |
| 15. Krytka USB
(Neotvírat. Slouží pro údržbu.) | 34. Ohraničující kabel |
| 16. Kryt nožů | 35. Šroubový kolík
(Pro upevnění nabíjecí stanice) |
| 17. Základna nožů | 36. Šestihranný klíč 6 |
| 18. Sekací nůž | |
| 19. Kluzná deska | |

Představení samostatně prodávaných položek

⚠ UPOZORNĚNÍ: Pro produkty Makita popsané v tomto návodu doporučujeme používat následující příslušenství a nástavce. Při použití jiného příslušenství či nástavců může hrozit nebezpečí zranění osob. Příslušenství lze používat pouze pro stanovený účel.

Podrobnosti o samostatně prodávaných položkách naleznete v katalogu nebo se obraťte na prodejce nebo naše obchodní zastoupení.

- Sada nožů
 - Sada sekacích nožů a upevňovacích šroubů

2. Akumulátor dobíjejte při okolní teplotě od 10 °C do 40 °C (50 °F až 104 °F). Před nabíjením nechte horký akumulátor zchladnout.
3. Pokud se akumulátor delší dobu nepoužívá (déle než šest měsíců), je nutno jej dobít.

Hlučnost

Typická vážená hladina hluku (A) určená podle normy EN50636-2-107:

Hladina akustického tlaku (L_{pA}): 70 dB(A) nebo méně

Hladina akustického výkonu (L_{WA}): 59 dB (A)

Nejistota (K): 3,1 dB(A)

Hladina hluku při práci může překročit hodnotu 80 dB (A).

POZNÁMKA: Deklarované hodnoty emisí hluku jsou měřeny standardní zkušební metodou a lze je použít pro vzájemné srovnání mezi zařízeními.

POZNÁMKA: Hodnotu(y) deklarovaných emisí hluku lze také použít k předběžnému posouzení míry expozice vibracím.

⚠ VAROVÁNÍ: Skutečně vydávaný hluk při používání zařízení se může lišit od deklarované hodnoty (hodnot) v závislosti na použití zařízení a zejména na typu zpracovávaného materiálu.

⚠ VAROVÁNÍ: Nezapomeňte přijmout bezpečnostní opatření za účelem ochrany pracovníků na základě odhadů expozice za skutečných podmínek použití (kromě provozní doby zvažte celý provozní cyklus včetně doby vypnutí zařízení a doby nečinnosti).

Prohlášení o shodě

Pouze pro evropské země

Prohlášení o shodě jsou obsažena v Příloze A tohoto návodu k obsluze.

- Vodič
- Sada na opravu vodičů
 - Sada vodiče, spojek a kolíků
- Kolík
- Spojka

POZNÁMKA: Některé samostatně prodávané položky v seznamu mohou být dodány se zařízením jako standardní příslušenství v době nákupu. Standardní příslušenství se může lišit v závislosti na zemi zakoupení.

PŘÍPRAVA

K použití tohoto produktu jsou zapotřebí následující přípravné práce.

1. Příprava pracovní oblasti

Určete rozsah, který má robotická sekačka sekat. Uzavřete pracovní oblast hraničním vodičem a připojte napájecí zdroj k nabíjecí stanici. Podle potřeby nainstalujte vodičí vodič. Podrobný postup naleznete v příloženém Průvodci nastavením.

2. Počáteční nastavení robotické sekačky

Při prvním použití robotické sekačky je nutné nastavit jazyk, datum a čas, oblast sekání a PIN kód. Podrobný postup naleznete v příloženém Průvodci nastavením.

3. Nabíjení robotické sekačky

Akumulátor robotické sekačky není při dodání z výroby dostatečně nabitý. Před použitím akumulátor nabijte. Postupy nabíjení naleznete v části „Nabíjení robotické sekačky“ (strana 101) v této příručce.

Zapnutí/vypnutí napájení

Hlavní vypínač je umístěn na spodní straně robotické sekačky. Stisknutím strany **I** hlavního vypínače zapnete napájení, stisknutím strany **O** napájení vypnete.

► **Obr.3:** 1. Vypínač

▲ UPOZORNĚNÍ: Když robotická sekačka nepracuje (včetně uskladnění), ujistěte se, že je vypínač vypnutý.

Pokud je robotická sekačka ponechána bez provozu po dlouhou dobu se zapnutým napájením, akumulátor se může vybit a stát se nepoužitelným.

Nabíjení robotické sekačky

Kontrola zbývajících kapacit akumulátoru

1. Stiskněte tlačítko „ZASTAVENÍ“.

Otevře se kryt displeje.

► **Obr.4:** 1. Tlačítko „ZASTAVENÍ“ 2. Kryt displeje 3. Ovládací panel





2. Zapněte hlavní vypínač robotické sekačky.

3. Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.

Zobrazí se [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka). Zbývajících kapacit akumulátoru můžete zkontrolovat v pravé horní části obrazovky.

Main menu (Hlavní nabídka)

► **Obr.5:** 1. Indikace zbývajících kapacit akumulátoru

Indikace na LCD obrazovce	Zbývajících kapacit akumulátoru
	80 – 100 %
	60 – 80 %
	20 – 60 %
	0 – 20 %

Nabíjení

1. Zapněte hlavní vypínač robotické sekačky.

POZNÁMKA: Nabíjení se provádí pouze při zapnutém hlavním vypínači robotické sekačky.

POZNÁMKA: Pokud je akumulátor zcela vybitý, bude zahájení nabíjení trvat déle než obvykle.

POZNÁMKA: Pokud je akumulátor horký nebo studený, nabíjení se nezahájí.

2. Připojte robotickou sekačku k nabíjecí stanici.

► **Obr.6:** 1. Nabíjecí stanice 2. LED

Když začne nabíjení, LED dioda bliká zeleně. Po dokončení nabíjení LED dioda zhasne.

Skutečnosti, které je třeba pochopit před použitím

Pracovní prostředí

Zkontrolujte, zda oblast, kterou má robotická sekačka sekat, odpovídá následujícím podmínkám.

- Výška trávy je 65 mm nebo méně.
Pokud je tráva příliš vysoká, posekejte ji předem.
- Nejsou zde žádné překážky jako kameny, větve nebo nástroje. Robotická sekačka může vymrštít nebo zachytit překážky a způsobit nehodu.
- Nejsou zde žádné louže.
Robotická sekačka dokáže sekat trávníky v dešti, ale mokrá tráva má tendenci se na robotické sekačce lepit a zvyšuje se možnost prokluzu na strmých svazích.
- Nejsou zde závěje sněhu.
Robotická sekačka může sklouznout a nebude fungovat správně.

Nabíjecí stanice

Nabíjecí stanice nabíjí robotickou sekačku a vysílá signály do hraničního vodiče a vodičího vodiče.

Zkontrolujte, zda umístění pro instalaci nabíjecí stanice odpovídá následujícím podmínkám.

- Je blízko napájecího zdroje.
- Jedná se o rovné místo.
Místo instalace má sklon v rozmezí $\pm 5^\circ$.
- Místo by mělo být chráněno před sluncem.
- Při instalaci nabíjecí stanice přímo na trávník udržujte trávník krátký.
- Před hraničním vodičem existuje prostor 3 m nebo více.

POZOR: Základnu stanice neohýbejte.

Hraniční vodič

Hraniční vodič vymezuje oblast, kde má robotická sekačka provádět sekání.

Nainstalujte hraniční vodič kolem hranice oblasti, kde má robotická sekačka provádět sekání.

Způsob instalace naleznete v kapitole „Instalace hraničního vodiče“ v Průvodci nastavením.

Vodičí vodič

Tento vodič vede robotickou sekačku, když se vrací do nabíjecí stanice. Tento vodič také vede sekačku do oblastí, kde sekačka na trávu pracuje méně často z topografických a podobných důvodů.

Způsob instalace naleznete v kapitole „Instalace vodičího vodiče“ v Průvodci nastavením.

Svícení kontrol

Robotická sekačka a nabíjecí stanice indikují různé stavy pomocí světelných vzorů svých kontrol.

► **Obr.7:** 1. LED 2. Indikátor stanice

Robotická sekačka

LED	Stav
Zelená/bliká	Nabíjení (zhasne po dokončení nabíjení)
Bílá/bliká	V provozu (bliká po dobu určenou nastavením [LED])
Červená/bliká	Výskyt chyby
Žlutá/bliká	Pohotovostní režim (vyjma případů, jako je pohotovostní režim mimo plánovanou provozní dobu během automatického provozu)
Nesvítí	Vypnuté napájení / Vybitý akumulátor nebo jiná než výše uvedená příčina

Nabíjecí stanice










Indikátor stanice	Stav
Červená/svítí	Výskyt chyby
Červená/bliká	Došlo k abnormálnímu stavu v zapojení hraničního vodiče
Zelená/svítí	Hraniční vodič je úspěšně připojen

ZPŮSOB POUŽITÍ


Operace na ovládacím panelu

Po stisknutí tlačítka „ZASTAVENÍ“ se otevře kryt displeje a lze ovládat ovládací panel.

► **Obr.8:** 1. LCD obrazovka 2. Tlačítka nabídky 3. Ovládací klávesy 4. Číselné klávesy 5. Tlačítko „ZASTAVENÍ“

Tlačítko/klávesa	Funkce
Tlačítka nabídky	 Vrací robotickou sekačku do nabíjecí stanice. Po stisknutí tohoto tlačítka vyberte požadovaný způsob návratu.
	 Je zobrazeno [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka).
	 Začíná sekat. Po stisknutí tohoto tlačítka vyberte požadovaný způsob sekání.
Ovládací klávesy	 Vyberte položky na obrazovce. Vybraná položka se zvýrazní (bílá-černé inverzní zobrazení).
	   Návrat na předchozí obrazovku/operaci.
	 Provádí vybranou položku.
Číselné klávesy	 Zadejte čísla. Lze je ovládat pouze v případě, že je možné číselné zadání.

Výběr a provádění položek na LCD obrazovce




Operace na LCD obrazovce se provádějí hlavně pomocí hlavní nabídky. Stiskem tlačítka  zobrazíte hlavní nabídku.

Main menu (Hlavní nabídka)

► **Obr.9:** 1. Datum 2. Čas 3. Zbývající kapacita akumulátoru 4. Výška sekání 5. Aktuálně vybraná nabídka nastavení 6. Ikony nabídky nastavení




Operace na LCD obrazovce používají ovládací klávesy a číselné klávesy. Dostupná tlačítka/klávesy se liší podle položek zobrazených na obrazovce.

Když jsou položky výběru uspořádány vedle sebe

Když jsou položky uspořádány vedle sebe, vyberte pomocí kláves   a proveďte pomocí klávesy .






► **Obr.10:** 1. Vybraná položka

Když jsou položky výběru uspořádány svisle

Pokud jsou položky uspořádány svisle, vyberte pomocí kláves   a proveďte pomocí klávesy .



► **Obr.11:** 1. Vybraná položka

Když jsou k dispozici další možnosti

Když se vedle vybrané položky objeví značky trojúhelníkové šipky, jsou k dispozici další možnosti. Vyberte položku pomocí směrových kláves (   ) označených značkami trojúhelníkových šipek a dokončete výběr pomocí klávesy .

► **Obr.12**

Při zadávání čísel

Na obrazovce pro zadání PIN kódu a pro výběr položek, kde se zadávají hodnoty, zadejte pomocí kláves  a dokončete zadání klávesou .

► **Obr.13**

POZNÁMKA: Při zadávání hodnoty se dvěma nebo více číslicemi zadávejte v pořadí od horních číslic (nebo prvního čísla). Pokud uděláte chybu, zadejte libovolná čísla ke všem číslicím a poté znovu zadejte správná čísla.

Zahájení sekání

VAROVÁNÍ: Když je robotická sekačka v provozu, dodržujte následující body.

- **Nedávejte ruce a nohy pod podvozek ani se pod něj nedívejte.**
- **Udržujte svůj obličej a ruce mimo dosah rotujících pneumatik.**
- **Nedovoďte dětem nebo domácím zvířatům vstupovat do pracovní oblasti.**

POZOR: Robotická sekačka je určena pouze pro sekání trávníků. Předem odstraňte z pracovní oblasti veškerý plevel.

POZOR: Předem odstraňte z pracovní oblasti předměty, jako jsou malé kameny a větve, které mohou bránit provozu robotické sekačky.

POZOR: Sekání nebude možné spustit, pokud indikátor stanice nesvíí nebo pokud svítí či bliká červeně.

Může být chyba v nabíjecí stanici nebo přerušeny hraniční vodič.

Pokud indikátor stanice bliká červeně, zkontrolujte následující.

- Je adaptér střídavého proudu připojen k napájecí zásuvce?
- Je ohraničující kabel správně připojen k adaptéru střídavého proudu a nabíjecí stanici?
- Jsou nabíjecí stanice a hraniční vodič správně připojeny?
- Je v hraničním vodiči přerušovaný obvod?
- Jsou konektory a spojky na hraničním vodiči správně připojeny?

Může dojít k dočasné chybě způsobené bleskem nebo jinými příčinami či teplotní ochranou nabíjecí stanice. Pokud indikátor stanice svítí červeně, proveďte následující kroky.

- Odpojte ohraničující kabel od nabíjecí stanice, počkejte, dokud indikátor stanice nezhasne, a poté ohraničující kabel znovu připojte.
- Pokud se tím problém nevyřeší, připojte po určité době ohraničující kabel.

► **Obr.14:** 1. Indikátor stanice

Výchozí tovární nastavení jsou definována následovně. Chcete-li změnit výchozí nastavení, přečtěte si pokyny k hlavním položkám nastavení uvedených v části „NABÍDKY NASTAVENÍ“ (strana 103).

Hlavní položka nastavení	Výchozí hodnota
Mowing area (Oblast sekání)	Oblast nastavená počátečním nastavením
Cutting height (Výška sekání)	Consistent (Konzistentní) (60 mm)
Boundary overreach (Překročení hranice)	32 cm
Spiral cutting (Spirálové sekání)	Enable (Povolit)

Pro okamžité zahájení sekání

Pro okamžité zahájení sekání proveďte operaci zahájení sekání na ovládacím panelu.

1. Stiskněte tlačítko „ZASTAVENÍ“.

Otevře se kryt displeje.

► **Obr.15:** 1. Tlačítko „ZASTAVENÍ“ 2. Kryt displeje 3. Ovládací panel

2. Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.

3. Vyberte požadovanou možnost.

Možnost	Podrobnosti
Auto mowing (Automatické sekání)	Seká s automatickým provozem a nabíjením. Když se zbývající kapacita akumulátoru sníží, robotická sekačka se automaticky vrátí do nabíjecí stanice a nabije se. Po dokončení nabíjení se sekání znovu spustí. Operace se provádí v rámci plánovaného období sekání, které jste nakonfigurovali
Mowing without charging (Sekání bez nabíjení)	Seká bez nabíjení. Pokud se zbývající kapacita akumulátoru částečně vybití, zařízení se v tomto bodě zastaví. Doba sekání můžete zvolit bez nabíjení. (Until battery empty (Do vybití akumulátoru) / For 30 min (Na 30 min) / For 90 min (Na 90 min)) <ul style="list-style-type: none"> Během této možnosti bude plánované sekání zakázáno. Vyberte tuto možnost v dílčí oblasti.
Deactivate schedules (Deaktivovat plány)	Deaktivuje plánované sekání a zahájí sekání okamžitě. Můžete vybrat období pro deaktivaci rozvrhů. (For 24 hours (Na 24 hodin) / For 3 days (Na 3 dny))
Mowing - With spiral cutting (Sekání - se spirálovým sekáním)	Spustí sekání ve spirále z libovolného místa. Vyberte [Auto mowing (Automatické sekání)] (Automatické sekání) v hlavní oblasti a [Mowing without charging (Sekání bez nabíjení)] (Sekání bez nabíjení) v dílčí oblasti.

POZNÁMKA: Hlavní oblast označuje pracovní oblast, kde je nainstalována nabíjecí stanice a robotická sekačka se může automaticky vrátit. Naproti tomu dílčí oblast označuje pracovní oblast, kde není dostatečně široká dráha, aby se robotická sekačka mohla vrátit do nabíjecí stanice a je nutné robotickou sekačku přenášet ručně. Podrobnosti viz „Nabídka Start Mowing (Zahájení sekání)“ (strana 104) v tomto návodu.

4. Zavřete kryt displeje.

Sekání začíná. Během provozu LED dioda bliká bíle.

POZNÁMKA: LED dioda bude blikat po dobu předem nastavenou nastavením [LED].

POZOR: Při zavírání krytu displeje pevně zatlačte, dokud nezaklapne.

Zadání data a času zahájení sekání

V následující položce nastavení zadejte datum a čas provedení sekání a uveďte robotickou sekačku do pohotovostního stavu. [Top menu] (Horní nabídka) > [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka) > [Mowing preferences (Předvolby sekání)] (Předvolby sekání) > [Schedule (Plán)] (Rozvrh)
Podrobný způsob nastavení naleznete v části „Nabídka Start Mowing (Zahájení sekání)“ (strana 104).

Zastavení sekání


Existují dva způsoby zastavení sekání následujícím způsobem.

Zastavení sekání a být na místě

Po stisknutí tlačítka „ZASTAVENÍ“ během provozu se otevře kryt displeje a sekání se zastaví.

► **Obr.16:** 1. Tlačítko „ZASTAVENÍ“ 2. Kryt displeje

Zastavení sekání a návrat se do nabíjecí stanice (konec)

1. Během provozu stiskněte tlačítko „ZASTAVENÍ“ a poté stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.

► **Obr.17:** 1. Tlačítko „ZASTAVENÍ“ 2. Kryt displeje 3. Ovládací panel

2. Vyberte požadovanou možnost.

Možnost	Podrobnosti
Stay at charging station (Zůstat v nabíjecí stanici)	Robotická sekačka se vrátí do nabíjecí stanice a zůstane v ní.
Schedule restart time (Naplánovat čas restartu)	Robotická sekačka se jednou vrátí do nabíjecí stanice a po uplynutí nastavené doby znovu spustí sekání.
Restart on schedule (Restart. podle plánu)	Robotická sekačka se vrátí do nabíjecí stanice a poté začne sekat v naplánovaném dni a čase.

3. Zavřete kryt displeje.



POZOR: Při zavírání krytu displeje pevně zatlačte, dokud nezaklapne.


NABÍDKY NASTAVENÍ

Pomocí tří tlačítek nabídky a klávesnice na ovládacím panelu nastavte robotickou sekačku v souladu s daným použitím a účelem. Tato kapitola představuje obsah nastavení v šesti nabídkách a jejich dalších dílčích nabídkách.

Obrazovka horní nabídky, která se zobrazí po zapnutí napájení (kromě prvního spuštění)

► **Obr.18**

Tlačítko	Název nabídky	Co lze nastavit pomocí dílčích nabídek	Referenční stránka
	Start mowing (Začít sekání)	Sekání s automatickým provozem a nabíjením.	104
		Sekání bez automatického nabíjení.	104
		Zahájení automatického sekání v požadovaném čase. (Plánované sekání je pozastaveno.)	105
		Sekání ve spirále.	105
	Park (Parkování)	Návrat robotické sekačky do nabíjecí stanice.	105
		Návrat robotické sekačky do nabíjecí stanice a opětovné spuštění provozu v naplánovanou dobu.	105
		Návrat robotické sekačky do nabíjecí stanice a opětovné spuštění provozu podle předem nastaveného rozvrhu.	106

Tlačítko	Název nabídky	Co lze nastavit pomocí dílčích nabídek	Referenční stránka	
	Main menu (Hlavní nabídka)	Mowing preferences (Předvolby sekání)	Změna a registrace oblasti sekání.	106
			Plánování sekání.	106
			Určení výšky sekání.	107
		Navigation preferences (Předvolby navigace)	Nastavení doby vyhledávání aktivního signálu navádění.	107
			Sekání trávy poblíž hranice.	108
			Nastavení vzdálenosti pohybu k počátečnímu bodu sekání.	108
			Výběr způsobu odjezdu z nabíjecí stanice.	108
			Upravení úhlu odjezdu z nabíjecí stanice.	109
			Úprava šířky posunu navigace.	110
	Security (Zabezpečení)	Posekání neposekané trávy.	110	
		Nastavení času zvonění alarmu.	110	
		Změna PIN kódu.	111	
	Others (Ostatní)	Zamezení rušení signálu vodiče.	111	
		Ochrana robotické sekačky před krádeží.	111	
		Uložení/načtení uživatelských předvoleb.	111	
		Změna nastavení data a času.	112	
		Změna jazyka zobrazení.	112	
		Resetování uživatelských předvoleb.	112	
Procházení informací o produktu.		112		
Správa doby zapnutí/vypnutí LED diody.	112			
Kontrola podrobností o provozních chybách.	113			

Nabídka Start Mowing (Zahájení sekání)

⚠ UPOZORNĚNÍ: Při prvním spuštění robotické sekačky po instalaci vodičů v oblasti sekání se v rámci předběžné přípravy ujistěte, že robotická sekačka automaticky vyjede ze zaparkovaného stavu v nabíjecí stanici.

Když robotická sekačka automaticky opustí nabíjecí stanici, uloží magnetické pole do své paměti a provede nezávislé řízení, aby se poté správně provedla operace zaparkování. Pokud tento úkol neprovedete, robotická sekačka nemusí při návratu správně provést zaparkování nebo nemusí správně fungovat jiným způsobem.

Vyberte a proveďte jednu z následujících dvou metod, aby robotická sekačka automaticky opustila nabíjecí stanici.

- Zaparkujte plně nabitou robotickou sekačku v nabíjecí stanici během předem naplánované provozní doby (nebo kdykoli pomocí dílčí nabídky [Deactivate schedules (Deaktivovat plány)] (Deaktivovat rozvrhy)) a poté zadejte pokyn ke spuštění pomocí nabídky [Start mowing (Začít sekání)] (Zahájení sekání). Podrobnosti viz „Nabídka Start Mowing (Zahájení sekání)“ (strana 104).
- Předběžně zaregistrujte způsob odjezdu v dílčí nabídce [Mower departing points (Místa odjezdu sekačky)] (Body odjezdu sekačky) nabídky [Navigation preferences (Předvolby navigace)] (Předvolby navigace) a proveďte zkušební navigaci. Podrobnosti viz „Výběr způsobu odjezdu z nabíjecí stanice“ (strana 108).

Sekání s automatickým provozem a nabíjením

[Top menu] (Horní nabídka) > [Start mowing (Začít sekání)] (Zahájení sekání) > [Auto mowing (Automatické sekání)] (Automatické sekání)

Trávník na hlavní oblasti ohraničené hraničním vodičem je sekán automaticky. Když je vybrána tato nabídka, robotická sekačka se automaticky ovládá podle obsahu nastaveného v každé nabídce. I když se zbývající kapacita akumulátoru snižuje, může robotická sekačka automaticky opakovat nabíjení a pokračovat v úhledném sekání trávníku v dané oblasti.

O hlavní oblasti

Toto je pracovní oblast sekání, na které se nachází nabíjecí stanice. Robotická sekačka pokračuje v náhodné navigaci a sekání trávníku v této oblasti, přičemž se opakovaně vrací a odjíždí ze středu nabíjecí stanice.

► Obr.19: 1. Hlavní oblast 2. Nabíjecí stanice 3. Hraniční vodič

1. Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.

Zobrazí se dílčí nabídka.

► Obr.20

2. Vyberte [Auto mowing (Automatické sekání)] (Automatické sekání).

Po stisknutí tlačítka se zobrazí zpráva [Close the display cover to start mowing. (Zavřete kryt displeje a začněte sekat.)] (Zavřete kryt displeje a začněte sekat.).

3. Zavřete kryt displeje.

Robotická sekačka začne sekat.

Sekání bez automatického nabíjení

[Top menu] (Horní nabídka) > [Start mowing (Začít sekání)] (Zahájení sekání) > [Mowing without charging (Sekání bez nabíjení)] (Sekání bez nabíjení)

Automatický provoz pokračuje po předem nastavenou dobu nebo do vyčerpání kapacity akumulátoru.

Pracujte s robotickou sekačkou s tímto nastavením při sečení dílčích oblastí, které nemají žádnou cestu do hlavní oblasti nebo z ní. Také v hlavní oblasti použijte toto nastavení, když sekáte pouze po zvolenou dobu, po kterou se zařízení nemusí vracet do nabíjecí stanice nebo nabíjet.

O dílčí oblasti

Jedná se o samostatnou pracovní oblast sekání, která je ohraničena hraničním vodičem, ale nemá dostatečně širokou dráhu, aby robotická sekačka mohla přejít do hlavní oblasti. Sekání se provádí automaticky při detekci signálů vodiče, ale automatický návrat do nabíjecí stanice není možný.

► Obr.21: 1. Hlavní oblast 2. Nabíjecí stanice 3. Hraniční vodič 4. Dráha 5. Dílčí oblast

POZOR: Chcete-li robotickou sekačku provozovat v dílčí oblasti, předem ručně přesuňte robotickou sekačku z hlavní oblasti do dílčí.

POZOR: Chcete-li nabíjet robotickou sekačku pracující v dílčí oblasti, zastavte robotickou sekačku a vypněte napájení a poté ji přeneste do hlavní oblasti. Po přesunutí robotické sekačky znovu zapněte napájení a ručně ji připojte k nainstalované nabíjecí stanici.

1. Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.

Zobrazí se dílčí nabídka.

2. Vyberte [Mowing without charging (Sekání bez nabíjení)] (Sekání bez nabíjení).

Zobrazí se nabídka možností.

3. Vyberte požadovanou možnost.

Možnost	Podrobnosti
Until battery empty (Do vybití akumulátoru)	Seká automaticky, dokud se nevybití zbývající kapacita akumulátoru.
For 30 min (Na 30 min)	Seká automaticky po dobu 30 minut.
For 90 min (Na 90 min)	Seká automaticky po dobu 90 minut.

Po stisknutí tlačítka se zobrazí zpráva [Close the display cover to start mowing. (Zavřete kryt displeje a začněte sekat.)] (Zavřete kryt displeje a začněte sekat.).

4. Zavřete kryt displeje.

Robotická sekačka začne sekat.

POZNÁMKA: Po provedení [Until battery empty (Do vybití akumulátoru)] (Do vybití akumulátoru) se robotická sekačka zastaví v místě, kde dojde zbývající kapacita akumulátoru. Chcete-li robotickou sekačku nabít, ručně ji připojte k nabíjecí stanici v hlavní oblasti.

Spuštění automatického sekání v požadovaném čase (Pozastavení plánovaného sekání)

[Top menu] (Horní nabídka) > [Start mowing (Začít sekání)] (Zahájení sekání) > [Deactivate schedules (Deaktivovat plány)] (Deaktivovat rozvrhy)

Předem naplánované sekání můžete na určitou dobu pozastavit a nechat robotickou sekačku automaticky pracovat v potřebném nebo vhodném načasování. Robotická sekačka normálně pracuje a zastavuje sekání podle předem nastaveného rozvrhu, ale výběr této nabídky vám umožní ovládat robotickou sekačku automaticky i mimo naplánované časy.

POZNÁMKA: Jakmile uplyne nastavená doba, předem zadaný rozvrh se znovu aktivuje a robotická sekačka znovu spustí práci podle předem nastaveného rozvrhu.

1. Stiskněte tlačítko na ovládacím panelu.

Zobrazí se dílčí nabídka.

2. Vyberte [Deactivate schedules (Deaktivovat plány)] (Deaktivovat rozvrhy).

Zobrazí se nabídka možností.

3. Vyberte požadovanou možnost.

Možnost	Podrobnosti
For 24 hours (Na 24 hodin)	Pozastaví práci naplánovanou v robotické sekačce na 24 hodin.
For 3 days (Na 3 dny)	Pozastaví práci naplánovanou v robotické sekačce na 3 dny.

Po stisknutí tlačítka se zobrazí zpráva [Close the display cover to start mowing. (Zavřete kryt displeje a začněte sekat.)] (Zavřete kryt displeje a začněte sekat.).

4. Zavřete kryt displeje.

Robotická sekačka začne sekat.

POZNÁMKA: Chcete-li zastavit sekání během nastavené doby, ovládejte robotickou sekačku ručně, například stisknutím tlačítka „ZASTAVENÍ“ na robotické sekačce nebo pomocí nabídky [Park (Parkování)] (Parkování) atd.

Sekání ve spirále

[Top menu] (Horní nabídka) > [Start mowing (Začít sekání)] (Zahájení sekání) > [Mowing - With spiral cutting (Sekání - se spirálovým sekáním)] (Sekání – Se spirálovým sekáním)

Sekání začíná ve spirále z místa zájmu v oblasti, jako je místo, kde je tráva hustá nebo kde je výška trávy nerovnoměrná kvůli neposekané trávě atd. Poté, co robotická sekačka najede ve spirále k intenzivnímu sekání trávníku na konkrétním místě, přejde do normální navigace a pokračuje v sekání celé plochy.

Normální dráha a spirálová dráha

Robotická sekačka normálně vypočítává svou dráhu automaticky a pohybuje se náhodně v přímých čarách v rámci oblasti, aby dosáhla rovnoměrného povrchu trávníku. Můžete však upřednostnit a intenzivně sekat cílovou oblast, abyste dosáhli dobrého výsledku, a to

zahájením spirálového sekání z konkrétního místa, jako je místo, kde je tráva hustá, zůstává neposekaná tráva nebo tráva roste rychleji než na jiných místech.

► Obr.22: 1. Normální dráha 2. Spirálová dráha

1. Vypněte hlavní vypínač a umístěte robotickou sekačku na místo, kde se spustí spirálové sekání. Poté zapněte hlavní vypínač.

2. Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.

Zobrazí se dílčí nabídka.

3. Vyberte [Mowing - With spiral cutting (Sekání - se spirálovým sekáním)] (Sekání – Se spirálovým sekáním).

Zobrazí se nabídka možností.

4. Vyberte požadovanou možnost.

Možnost	Podrobnosti
Auto mowing (Automatické sekání)	Provádí spirálové sekání v hlavní oblasti a po dokončení pokračuje v sekání s automatickým provozem a nabíjením.
Mowing without charging (Sekání bez nabíjení)	Provádí spirálové sekání a po dokončení pokračuje v automatickém sekání během stanovené doby a bez automatického nabíjení.

Po stisknutí tlačítka se zobrazí zpráva [Close the display cover to start mowing. (Zavřete kryt displeje a začněte sekat.)] (Zavřete kryt displeje a začněte sekat.).

5. Zavřete kryt displeje.

Robotická sekačka začne sekat.

Předvolby parkování

POZNÁMKA: Pokud ve své pracovní oblasti neinstalujete vodící vodiče, doporučujeme nastavit aktivní dobu vyhledávání vodících signálů na „0“ (nula). Pomáhá robotické sekačce rychle se vrátit do nabíjecí stanice. Podrobnosti viz „Nastavení období aktivního vyhledávání pro signál navádění“ (strana 107).

Návrat robotické sekačky do nabíjecí stanice

[Top menu] (Horní nabídka) > [Park (Parkování)] (Parkování) > [Stay at charging station (Zůstat v nabíjecí stanici)] (Zůstat v nabíjecí stanici)

Sekání se zastaví a robotická sekačka se vrátí do nabíjecí stanice.

1. Stiskněte tlačítko na ovládacím panelu.

Zobrazí se dílčí nabídka.

► Obr.23

2. Vyberte [Stay at charging station (Zůstat v nabíjecí stanici)] (Zůstat v nabíjecí stanici).

Po stisknutí tlačítka se zobrazí zpráva [Close the display cover to return to the charging station. (Zavřete kryt displeje pro návrat do nabíjecí stanice.)] (Chcete-li se vrátit do nabíjecí stanice, zavřete kryt displeje.).

3. Zavřete kryt displeje.

Robotická sekačka se vrátí do nabíjecí stanice.

Návrat robotické sekačky do nabíjecí stanice a restartování provozu v naplánovanou dobu

[Top menu] (Horní nabídka) > [Park (Parkování)] (Parkování) > [Schedule restart time (Naplánovat čas restartu)] (Naplánovat čas opětovného spuštění)

Robotická sekačka se vrátí do nabíjecí stanice a po zadané době se provoz znovu zahájí.

1. Stiskněte tlačítko na ovládacím panelu.

Zobrazí se dílčí nabídka.

2. Vyberte [Schedule restart time (Naplánovat čas restartu)] (Naplánovat čas opětovného spuštění).

Zobrazí se zadávací obrazovka.

3. Pomocí klávesnice zadejte požadovaný čas.

► Obr.24

POZNÁMKA: Můžete zadat Čas do opětovného zahájení 0 až 99 hodin. Počáteční nastavení je 3 hodiny.

4. Stisknutím klávesy potvrďte zadání.

Zobrazí se zpráva [Close the display cover to return to the charging station. (Zavřete kryt displeje pro návrat do nabíjecí stanice.)] (Chcete-li se vrátit do nabíjecí stanice, zavřete kryt displeje.).

5. Zavřete kryt displeje.

Robotická sekačka se vrátí do nabíjecí stanice.

Návrat robotické sekačky do nabíjecí stanice a opětovné spuštění provozu podle předem nastaveného rozvrhu

[Top menu] (Horní nabídka) > [Park (Parkování)] (Parkování) > [Restart on schedule (Restart. podle plánu)] (Opětovné spuštění dle rozvrhu)

Robotická sekačka se vrátí do nabíjecí stanice a poté se provoz znovu zahájí podle předem nastaveného rozvrhu sekání. Robotická sekačka zůstává v pohotovostním režimu po návratu do nabíjecí stanice a poté automaticky opustí stanici, aby splnila další přednastavený rozvrh sekání.

POZNÁMKA: Pokud není robotická sekačka dostatečně nabitá, nezačne sekat, i když se přiblíží přednastavený rozvrh. Sekání se znovu zahájí po dokončení nabíjení.

POZNÁMKA: Rozvrh zobrazený na obrazovce nelze z této nabídky vytvořit, změnit ani odstranit. Chcete-li upravit rozvrh, vyberte [Schedule (Plán)] (Rozvrh) v nabídce [Mowing preferences (Předvolby sekání)] (Předvolby sekání) a znovu proveďte nastavení.

1. Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.

Zobrazí se dílčí nabídka. Rozvrh sekání se zobrazí vedle [Restart on schedule (Restart. podle plánu)] (Opětovné spuštění dle rozvrhu). Zobrazené datum a čas představují rozvrh dalšího plánovaného opětovného zahájení poté, co se robotická sekačka vrátí do nabíjecí stanice.

2. Vyberte [Restart on schedule (Restart. podle plánu)] (Opětovné spuštění dle rozvrhu).

Potvrďte zobrazený rozvrh spuštěním a pokračujte v nastavení.

► **Obr.25:** 1. Rozvrh dalšího plánovaného opětovného zahájení

Po stisknutí tlačítka se zobrazí zpráva [Close the display cover to return to the charging station. (Zavřete kryt displeje pro návrat do nabíjecí stanice.)] (Chcete-li se vrátit do nabíjecí stanice, zavřete kryt displeje.).

3. Zavřete kryt displeje.

Robotická sekačka se vrátí do nabíjecí stanice.

Předvolby sekání

Změna a registrace oblastí sekání

[Top menu] (Horní nabídka) > [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka) > [Mowing preferences (Předvolby sekání)] (Předvolby sekání) > [Mowing area (Oblast sekání)] (Oblast sekání)

To se používá ke změně oblasti sekání registrované při prvním spuštění robotické sekačky nebo k registraci velikosti nové oblasti sekání. Robotická sekačka zjistí optimální proces sekání a efektivně poseká trávník na základě zde nastavených informací o oblasti sekání.

POZOR: Nastavte vhodnou oblast sekání. Pokud se nastavená hodnota výrazně liší od skutečné oblasti, mohou zde být neposekaná místa atd.

1. Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.

Zobrazí se [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka).

2. Vyberte  zobrazené na obrazovce.

► **Obr.26**





Zobrazí se dílčí nabídka.

3. Vyberte [Mowing area (Oblast sekání)] (Oblast sekání).

► **Obr.27**

4. Pomocí klávesnice vyberte rozsah velikosti vaší sekané plochy.

► **Obr.28:** 1. Značky trojúhelníkové šipky

POZNÁMKA: Když se vedle možnosti zobrazí značky trojúhelníkových šipek, stisknutím kláves     přepněte zobrazenou možnost. Když se zobrazí požadovaná možnost, potvrďte výběr stisknutím klávesu .

5. Postupujte podle zprávy zobrazené na obrazovce a dokončete nastavení.

Když se zobrazí zpráva [Saved successfully. (Úspěšně uloženo.)] (Úspěšně uloženo.), stiskněte klávesu .

Plánování sekání

[Top menu] (Horní nabídka) > [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka) > [Mowing preferences (Předvolby sekání)] (Předvolby sekání) > [Schedule (Plán)] (Rozvrh)

Nastavte týdenní rozvrh sekání předem, abyste mohli sekat v souladu s počasím a životním stylem. Vhodný pracovní plán také stabilizuje frekvenci sekání a udrží trávník v dobrém stavu po delší dobu.

UPOZORNĚNÍ: Sestavte si denní a týdenní pracovní rozvrhy během dob zavření bez osob. Připravte si rozvrhy, aby bylo zamezeno styku s nočními zvířaty. Osobám poblíž nebo divokým zvířatům může sekání ublížit.

POZNÁMKA: Zajistěte dobře vyvážené rozvrhy, abyste se vyhnuli silnému provozu sekačky, který způsobuje zhuštění trávníku. Proměňte dlouhé hodiny sekání na naplánované časové bloky, aby bylo možné přeměrovat provoz a dát opotřebovaným plochám prostor k odpočinku.

1. Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.

Zobrazí se [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka).



2. Vyberte  zobrazené na obrazovce.

Zobrazí se dílčí nabídka.

3. Vyberte [Schedule (Plán)] (Rozvrh).

Zobrazí se obrazovka nastavení týdenního rozvrhu.

4. Pomocí klávesnice vyberte den pro nastavení rozvrhu.

Stisknutím tlačítek   zvýrazněte požadovaný den a poté stiskněte tlačítko .

Můžete vybrat více dní najednou. Vybraný dnem (dny) je podtržený.

► **Obr.29:** 1. Indikace výběru dne 2. Časové období, kdy je naplánováno sekání 3. Časové období, kdy není naplánováno sekání

POZNÁMKA: Po výběru dnů a nastavení podrobného časového rozvrhu se zobrazí registrovaný pracovní rozvrh pro každý den. Časová období bez nastaveného rozvrhu se zobrazí bíle.

5. Vyberte [Time schedule (Časový plán)] (Časový rozvrh).

Zobrazí se obrazovka nastavení časového rozvrhu.

6. Vyberte požadovanou možnost.

Možnost	Podrobnosti
Work 24 hours (Práce 24 hodin)	Robotická sekačka pracuje celý den. Když je vybrána tato možnost, v zaškrtačím políčku [Schedule 1: (Časový plán 1:)] (Rozvrh 1:) se zobrazí zaškrtnutí a zobrazí se [00:00] – [24:00].
Park 24 hours (Parkování 24 h)	Robotická sekačka zůstává zaparkovaná po celý den. Když je vybrána tato možnost, zaškrtnutí z políček [Schedule 1: (Časový plán 1:)] (Rozvrh 1:) a [Schedule 2: (Časový plán 2:)] (Rozvrh 2:) se odstraní a zobrazí se [00:00] – [00:00].
Schedule 1: (Časový plán 1:)	Robotická sekačka pracuje v nastavený čas.
Schedule 2: (Časový plán 2:)	Robotická sekačka pracuje v nastavený čas.

► **Obr.30**

Nastavení rozvrhů

- (1) Pomocí klávesnice zaškrtněte políčko u možnosti rozvrhu, kterou chcete nastavit.

(2) Pomocí kláves     zvýrazněte pole pro zadání hodin nebo minut, které chcete nastavit.


(3) Pomocí klávesnice zadejte čas.

(4) Opakováním kroků 2 a 3 zadejte všechna pole pro zadání hodin a minut.

POZOR: Chcete-li povolit nastavení rozvrhu, nezapomeňte zaškrtnout zaškrťovací políčko.

POZOR: Časy zadané do [Schedule 1: (Časový plán 1:)] (Rozvrh 1:) a [Schedule 2: (Časový plán 2:)] (Rozvrh 2:) se nesmí překrývat.

7. Vyberte [Verify (Ověřit)] (Ověřit).

Když se zobrazí zpráva [Saved successfully. (Úspěšně uloženo.)] (Úspěšně uloženo.), stiskněte klávesu .

Doporučená doba provozu pro vybranou oblast sekání

Tabulka ukazuje doporučenou dobu chodu navrženou pro vaši kategorii velikosti oblasti sekání. Navrhněte si vlastní denní a týdenní rozvrhy podle svých potřeb.

Velikost oblasti sekání (m ²)	Týdenní pracovní dny (dny)	Denní pracovní hodiny (hodiny)	Příklady časových tabulek
500	5	5	07:00 – 12:00
	7	3,5	07:00 – 10:30
750	5	7,5	07:00 – 14:30
	7	5,5	07:00 – 12:30
1 000	5	10	07:00 – 17:00
	7	7	07:00 – 14:00
1 500	5	14,5	07:00 – 21:30
	7	10,5	07:00 – 17:30
2 000	5	19,5	04:00 – 23:30
	7	14	07:00 – 21:00
2 500	6	20	03:00 – 23:00
	7	17,5	05:00 – 22:30
3 000	7	21	02:00 – 23:00
3 500	7	24	00:00 – 24:00

Určení výšky sekání

[Top menu] (Horní nabídka) > [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka) > [Mowing preferences (Předvolby sekání)] (Předvolby sekání) > [Cutting height (Výška sekání)] (Výška sekání)



Nastavte výšku sekání ručně nebo pomocí funkce Automaticky. Robotická sekačka automaticky nastaví výšku nože podle nastavené výšky trávy.

POZOR: Sekání dlouhé trávy na krátkou délku najednou může způsobit odumření trávy nebo posekaná tráva může uvíznout uvnitř robotické sekačky.

POZNÁMKA: Vysokou trávu se nepokoušejte sekat najednou. Místo toho sekejte trávník po krocích, mezi jednotlivými sekáními ponechejte jeden nebo dva dny, dokud se trávník rovnoměrně nezkrátí. Zbytky trávy trávníku by při jednom sekání neměly být delší než 5 mm. Poškození a zátěž na trávníku lze snížit, aby byl zachován krásný povrch trávníku, nastavením vhodné výšky trávy a frekvence sekání.

POZNÁMKA: Maximální hodnota nastavení výšky sekání pro robotickou sekačku je 60 mm. Pokud výška trávy na začátku sekání překročí tuto maximální hodnotu, před použitím robotické sekačky trávu posekejte sekačkou na trávu Makita nebo jiným strojem na výšku 65 mm nebo méně.



► Obr.31

1. Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu. Zobrazí se [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka).
2. Vyberte  zobrazené na obrazovce. Zobrazí se dílčí nabídka.
3. Vyberte [Cutting height (Výška sekání)] (Výška sekání). Zobrazí se obrazovka výběru nabídky.
4. Vyberte požadovanou nabídku.

Nabídka	Podrobnosti
Manual (consistent) (Ručně (konzistentně))	Tím se nastaví konzistentní výška sekání.
Auto	Zadáním výšky trávy na začátku a na konci sekání robotická sekačka automaticky v krocích nastavuje výšku nože.

Zobrazí se obrazovka pro zadání výšky sekání.

5. Pomocí kláves     upravte výšku sekání.

Když se na obrazovce zobrazí požadovaná výška, stiskněte tlačítko , čím potvrdíte nastavení. Pokud existuje více zadávacích polí, vyberte všechny hodnoty a stiskněte klávesu .


Zadávací obrazovka nabídky [Manual (consistent) (Ručně (konzistentně))] (Manuální (konzistentní))

► Obr.32

Zadávací obrazovka nabídky [Auto] (Automaticky)

► Obr.33: 1. Výška trávy na začátku práce 2. Cílová výška trávy

6. Postupujte podle zprávy zobrazené na obrazovce a dokončete nastavení.

Když se zobrazí zpráva [Saved successfully. (Úspěšně uloženo.)] (Úspěšně uloženo.), stiskněte klávesu .

Předvolby navigace

▲ UPOZORNĚNÍ: Při prvním spuštění robotické sekačky po instalaci vodičů v oblasti sekání se v rámci předběžné přípravy ujistěte, že robotická sekačka automaticky vyjede ze zaparkovaného stavu v nabíjecí stanici.

Když robotická sekačka automaticky opustí nabíjecí stanici, uloží magnetické pole do své paměti a provede nezávislé řízení, aby se poté správně provedla operace zaparkování. Pokud tento úkol neprovedete, robotická sekačka nemusí při návratu správně provést zaparkování nebo nemusí správně fungovat jiným způsobem.

Vyberte a proveďte jednu z následujících dvou metod, aby robotická sekačka automaticky opustila nabíjecí stanici.

- Zaparkujte plně nabitou robotickou sekačku v nabíjecí stanici během předem naplánované provozní doby (nebo kdykoli pomocí dílčí nabídky [Deactivate schedules (Deaktivovat plány)] (Deaktivovat rozvrhy)) a poté zadejte pokyn ke spuštění pomocí nabídky [Start mowing (Začít sekání)] (Zahájení sekání). Podrobnosti viz „Nabídka Start Mowing (Zahájení sekání)“ (strana 104).
- Předběžně zaregistrujte způsob odjezdu v dílčí nabídce [Mower departing points (Místa odjezdu sekačky)] (Body odjezdu sekačky) nabídky [Navigation preferences (Předvolby navigace)] (Předvolby navigace) a proveďte zkušební navigaci. Podrobnosti viz „Výběr způsobu odjezdu z nabíjecí stanice“ (strana 108).

Nastavení období aktivního vyhledávání pro signál navádění



[Top menu] (Horní nabídka) > [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka) > [Navigation preferences (Předvolby navigace)] (Předvolby navigace) > [Active search period for guide wire (Aktivní doba hledání nav. vodiče)] (Období aktivního vyhledávání pro vodič)

Nastavte dobu, po kterou robotická sekačka aktivně vyhledává řídicí signál z vodičového vodiče.

POZNÁMKA: Při návratu do nabíjecí stanice robotická sekačka detekuje signál vysílaný z vodičového vodiče a sleduje tento signál, aby efektivně sledoval zpáteční cestu ke stanici.

POZNÁMKA: Pokud nelze signál z vodičového vodiče detekovat během období aktivního vyhledávání, provoz se přepne na vyhledávání v širokém rozsahu, včetně signálu z hraničního vodiče, a robotická sekačka se vrátí do nabíjecí stanice podle zjištěného řídicího signálu.

POZNÁMKA: Pokud ve své pracovní oblasti neinstalujete vodičový vodič, doporučujeme nastavit aktivní dobu vyhledávání vodičového signálu na „0“ (nula).

1. Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu. Zobrazí se [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka).
2. Vyberte  zobrazené na obrazovce. Zobrazí se dílčí nabídka.
3. Vyberte [Active search period for guide wire (Aktivní doba hledání nav. vodiče)] (Období aktivního vyhledávání pro vodič).

► Obr.34

Zobrazí se zadávací obrazovka.

4. Pomocí klávesnice zadejte požadované období vyhledávání.
► **Obr.35**

POZNÁMKA: Můžete zadat období aktivního vyhledávání 0 až 10 minut. Počáteční nastavení je 10 minut. Pokud je zadána hodnota, která přesahuje rozsah nastavení, je automaticky nahrazena maximální hodnotou.

5. Stisknutím klávesy potvrďte zadání.

Když se zobrazí zpráva [Saved successfully. (Úspěšně uloženo.)] (Úspěšně uloženo.), stiskněte klávesu .

Sekání trávy poblíž hranice

[Top menu] (Horní nabídka) > [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka) > [Navigation preferences (Předvolby navigace)] (Předvolby navigace) > [Boundary overreach (Překročení hranic)] (Překročení hranice)

Upravte vzdálenost, o kterou má robotická sekačka překročit hraniční vodič za účelem úhledného sekání trávy poblíž hranice.


Pohyb robotické sekačky poblíž hranice

Když se robotická sekačka přiblíží k hraničnímu vodiči instalovanému kolem oblasti sekání, detekuje signál z vodiče a připraví se na změnu směru. Když je nastaveno překročení hranice, robotická sekačka seká do určité vzdálenosti vně vodiče a pak se vrátí do hranice, automaticky se otočí a pokračuje v sekání. Nastavením vhodného překročení hranice můžete dosáhnout dobré úpravy trávníku, aniž byste nechali trávu neposekanou v blízkosti hranice.

- **Obr.36:** 1. Hraniční vodič 2. Překročení hranice 3. Signál vodiče 4. Dráha sekání

1. Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.

Zobrazí se [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka).

2. Vyberte  zobrazené na obrazovce.

Zobrazí se dílčí nabídka.

3. Vyberte [Boundary overreach (Překročení hranic)] (Překročení hranice).

Zobrazí se zadávací obrazovka.

4. Pomocí klávesnice zadejte vzdálenost, kterou má robotická sekačka dosáhnout přes hraniční vodič.

- **Obr.37**

POZNÁMKA: Můžete zadat vzdálenost přesahu 20 až 50 cm.

POZNÁMKA: Pokud zadáte hodnotu, která je pod rozsahem nastavení, zobrazí se zpráva [Invalid input. (Neplatný vstup.)] (Neplatné zadání.). Vyberte [OK] a poté stiskněte klávesu . Znovu se objeví zadávací obrazovka.

POZNÁMKA: Pokud je zadána hodnota, která přesahuje rozsah nastavení, je automaticky nahrazena maximální hodnotou.

5. Stisknutím klávesy potvrďte zadání.

Když se zobrazí zpráva [Saved successfully. (Úspěšně uloženo.)] (Úspěšně uloženo.), stiskněte klávesu .

Nastavení vzdálenosti pohybu k počátečnímu bodu sekání

[Top menu] (Horní nabídka) > [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka) > [Navigation preferences (Předvolby navigace)] (Předvolby navigace) > [Departure position (Poloha odjezdu)] (Pozice odjezdu)

Nastavte vzdálenost pohybu, ve které robotická sekačka nezačne sekat po opuštění nabíjecí stanice. Robotická sekačka se nejprve vzdálí od nabíjecí stanice bez sekání a poté, co se přesune na zde nastavenou vzdálenost, začne sekat.


Proč je nutné se přesunout na počáteční bod sekání?

Když robotická sekačka opustí nabíjecí stanici, nezačne sekat okamžitě, ale začne sekat až po přesunutí na určitou vzdálenost od stanice. Nastavení mírně vzdálené pracovní výchozí polohy totiž umožňuje vyhnout se překrývání nebo vychýlení pracovních drah a efektivněji se dostat do těžko přístupných míst.

- **Obr.38:** 1. Nabíjecí stanice 2. Pracovní výchozí pozice 3. Vzdálenost pohybu

1. Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.

Zobrazí se [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka).

2. Vyberte  zobrazené na obrazovce.

Zobrazí se dílčí nabídka.

3. Vyberte [Departure position (Poloha odjezdu)] (Pozice odjezdu).

Zobrazí se zadávací obrazovka.

4. Pomocí klávesnice zadejte vzdálenost, kterou má robotická sekačka ujet, než začne sekat.

- **Obr.39**

POZNÁMKA: Můžete zadat pozici odjezdu 80 až 300 cm.

POZNÁMKA: Pokud zadáte hodnotu, která je pod rozsahem nastavení, zobrazí se zpráva [Invalid input. (Neplatný vstup.)] (Neplatné zadání.). Vyberte [OK] a poté stiskněte klávesu . Znovu se objeví zadávací obrazovka.

POZNÁMKA: Pokud je zadána hodnota, která přesahuje rozsah nastavení, je automaticky nahrazena maximální hodnotou.

5. Stisknutím klávesy potvrďte zadání.

Když se zobrazí zpráva [Saved successfully. (Úspěšně uloženo.)] (Úspěšně uloženo.), stiskněte klávesu .

Výběr způsobu odjezdu z nabíjecí stanice

[Top menu] (Horní nabídka) > [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka) > [Navigation preferences (Předvolby navigace)] (Předvolby navigace) > [Mower departing points (Místa odjezdu sekačky)] (Body odjezdu sekačky)

Nastavte, jak má robotická sekačka opustit nabíjecí stanici a začít sekat. Můžete zaregistrovat a upravit prioritu provádění až pěti různých způsobů odjezdu, včetně typu signálu vodiče, který má být sledován, a vzdálenosti pohybu k bodům odjezdu sekačky při odjezdu ze stanice.

Inteligentně zkombinujte několik bodů odjezdu sekačky

Kromě zahájení sekání přímo z nabíjecí stanice se může robotická sekačka také vzdálit od stanice podél hraničního nebo vodičového vodiče na určitou vzdálenost a poté začít pracovat z tohoto místa. Kombinací více způsobů odjezdu v souladu s tvarem a uspořádáním pracovní oblasti se můžete vyhnout překrývání nebo vychýlení pracovních tras, přijet přímo do oblastí, které jsou obtížně přístupné běžnou navigací, a dosáhnout rovnoměrné úpravy trávníku po celé ploše.

- **Obr.40:** 1. Nabíjecí stanice 2. Hraniční vodič 3. Vodičívodič 4. Body odjezdu sekačky

POZOR: Před nastavením způsobů odjezdu připojte robotickou sekačku k nabíjecí stanici.

1. Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.

Zobrazí se [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka).

2. Vyberte  zobrazené na obrazovce.

Zobrazí se dílčí nabídka.

3. Vyberte [Mower departing points (Místa odjezdu sekačky)] (Body odjezdu sekačky).



Zobrazí se obrazovka výběru nabídky.

4. Vyberte číslo profilu pro registraci způsobu odjezdu.

- **Obr.41:** 1. Dopředu doleva podél hraničního vodiče 2. Dopředu doprava podél hraničního vodiče 3. Dopředu podél vodičového vodiče 1 4. Dopředu podél vodičového vodiče 2

Zobrazí se nabídka možností.

5. Pomocí klávesnice zadejte požadované podmínky do polí formátu možností zobrazených na obrazovce.

Možnost	Podrobnosti
Wire to trace: (Sledovaný vodič:)	Vyberte typ vodiče, který má robotická sekačka sledovat po opuštění nabíjecí stanice. Pomocí kláves   zobrazte požadovaný typ vodiče. Chcete-li odjet přímo z nabíjecí stanice bez sledování konkrétního vodiče, vyberte [-].
Departure position: (Poloha odjezdu:)	Zadejte vzdálenost, o kterou se má robotická sekačka posunout od stanice před zahájením sekání. Můžete zadat vzdálenost 0 až 800 cm.
Probability (Pravděpodobnost)	Zadejte pravděpodobnost provedení nastaveného profilu v procentech.

- **Obr.42:** 1. Maximální hodnota pravděpodobnosti, kterou lze zadat

POZNÁMKA: Při nastavení dle popsaných hodnot je celková pravděpodobnost pro [Mower departing points (Místa odjezdu sekačky)] (Body odjezdu sekačky) 60 %. U zbývajících 40 % robotická sekačka vyjíždí přímo z nabíjecí stanice. Když robotická sekačka vyjíždí přímo z nabíjecí stanice, lze nastavit úhly výjezdu. Podrobnosti o úhlech výjezdu viz část „Upravení úhlu odjezdu z nabíjecí stanice“.

POZNÁMKA: Maximální hodnota pravděpodobnosti, kterou lze zadat pro každý profil, je zobrazena vlevo od pole pro zadání pravděpodobnosti. Zadejte hodnotu zobrazené maximální hodnoty nebo nižší. Pokud je zadána hodnota, která přesahuje rozsah, je automaticky nahrazena maximální hodnotou.

6. Před registrací nastavení vyberte [Test] a proveďte zkušební provoz.

Postupujte podle zprávy zobrazené na obrazovce a dokončete testovací operaci.

Pokud jsou výsledky zkušebního provozu neuspokojivé, proveďte nastavení znovu.

POZNÁMKA: Chcete-li po zkušební navigaci zaregistrovat nastavení vzdálenosti, uložte protokol o zkoušce podle pokynů na obrazovce. Pak stiskem klávesy dokončete registraci poté, co se zobrazí zpráva [Saved successfully. (Úspěšně uloženo.)] (Úspěšně uloženo.). Po dokončení registrace se obrazovka vrátí na obrazovku výběru nabídky.

POZNÁMKA: Robotická sekačka se po testovací navigaci automaticky zastaví poblíž místa odjezdu sekačky. Chcete-li znovu provést nastavení nebo zaregistrovat nový profil, ručně znovu připojte robotickou sekačku k nabíjecí stanici.

POZNÁMKA: Chcete-li přeskočit testovací navigaci, vyberte [Verify (Ověřit)] (Ověřit) a zaregistrujte nastavení.

Když se zobrazí zpráva [Saved successfully. (Úspěšně uloženo.)] (Úspěšně uloženo.), stiskněte klávesu .

7. Opakujte kroky (4) až (6) a podle potřeby zaregistrujte až pět profilů.

Upravení úhlu odjezdu z nabíjecí stanice

[Top menu] (Horní nabídka) > [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka) > [Navigation preferences (Předvolby navigace)] (Předvolby navigace) > [Departure angles (Nájezdové úhly)] (Úhly odjezdu)

Nastavte úhly odjezdu, když robotická sekačka vyjíždí přímo z nabíjecí stanice. Za předpokladu, že kontaktní bod parkovací stanice směřuje k nabíjecí stanici v úhlu 0° (12 hodin), můžete nastavit dva rozsahy úhlu odjezdu od 90° (3 hodiny) do 270° (9 hodin) ve směru hodinových ručiček. Můžete upravit prioritu provedení každého úhlu odjezdu.

Jaká je „pravděpodobnost“, která určuje prioritu provedení?

Pravděpodobnost získaná při nastavení způsobu odjezdu a úhlů odjezdu z nabíjecí stanice vyjadřuje možnost, že robotická sekačka upřednostňuje provoz na základě nastaveného obsahu v procentech. Pokud je například při nastavování úhlů odjezdu zadáno 25 % a 75 % jako pravděpodobnosti pro rozsahy 1 a 2, existuje 25 % pravděpodobnost, že robotická sekačka vyjede pod libovolným úhlem v rozsahu 1.

► **Obr.43:** 1. Rozsah výjezdu 1 2. Rozsah výjezdu 2 3. Nabíjecí stanice

1. Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.

Zobrazí se [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka).

2. Vyberte  zobrazené na obrazovce.

Zobrazí se dílčí nabídka.

3. Vyberte [Departure angles (Nájezdové úhly)] (Úhly odjezdu).

Zobrazí se nabídka možností.





4. Pomocí klávesnice zadejte požadované podmínky do polí formátu možností zobrazených na obrazovce.

Rozsah odjezdu lze nastavit v rozmezí 90° až 270°.

Možnost	Podrobnosti
Exit range 1: (Výstupní rozsah 1:)	Zadejte 1. rozsah úhlu, pod kterým má robotická sekačka vyjet z nabíjecí stanice. (Můžete také nastavit pouze jeden rozsah.)
Exit range 2: (Výstupní rozsah 2:)	Zadejte 2. rozsah úhlu, pod kterým má robotická sekačka vyjet z nabíjecí stanice.
Probability (Pravděpodobnost)	Zadejte procentuální hodnotu pravděpodobnosti odjezdu robotické sekačky v rámci každého nastaveného rozsahu úhlu.

► **Obr.44:** 1. Rozsah výjezdu 1 (1. rozsah) 2. Rozsah výjezdu 2 (2. rozsah) 3. Pravděpodobnost

Nastavení úhlů odjezdu

(1) Pomocí kláves     zvýrazněte pole pro zadání úhlu a pravděpodobnosti, které chcete nastavit.

(2) Pomocí klávesnice a zadejte úhly a pravděpodobnost.

(3) Opakujte kroky 1 a 2 a vyplňte všechna zadávací pole.

POZNÁMKA: Při zadání pouze [Exit range 1: (Výstupní rozsah 1:)] (Rozsah výjezdu 1:) se pravděpodobnost provedení automaticky nastaví na 100 %.

POZNÁMKA: Pokud je zadán pouze [Exit range 1: (Výstupní rozsah 1:)] (Rozsah výjezdu 1:), nelze změnit pravděpodobnost provedení [Exit range 1: (Výstupní rozsah 1:)] (Rozsah výjezdu 1:). Když je zadán do [Exit range 2: (Výstupní rozsah 2:)] (Rozsah výjezdu 2:) zahájeno po zadání [Exit range 1: (Výstupní rozsah 1:)] (Rozsah výjezdu 1:), lze změnit pravděpodobnost provedení [Exit range 1: (Výstupní rozsah 1:)] (Rozsah výjezdu 1:).

POZNÁMKA: Proveďte zadání [Exit range 1: (Výstupní rozsah 1:)] (Rozsah výjezdu 1:) před nastavením [Exit range 2: (Výstupní rozsah 2:)] (Rozsah výjezdu 2:). Není možné zadat pouze [Exit range 2: (Výstupní rozsah 2:)] (Rozsah výjezdu 2:).

POZNÁMKA: Pravděpodobnost provedení [Exit range 2: (Výstupní rozsah 2:)] (Rozsah výjezdu 2:) se automaticky vypočítá tak, že součet s pravděpodobností provedení [Exit range 1: (Výstupní rozsah 1:)] (Rozsah výjezdu 1:) je 100 %. Pravděpodobnost provedení [Exit range 1: (Výstupní rozsah 1:)] (Rozsah výjezdu 1:) se odečte od 100 % a zbývajících pravděpodobnost se automaticky zobrazí jako pravděpodobnost provedení [Exit range 2: (Výstupní rozsah 2:)] (Rozsah výjezdu 2:).

5. Vyberte [Verify (Ověřit)] (Ověřit) a zaregistrujte nastavení.

Když se zobrazí zpráva [Saved successfully. (Úspěšně uloženo.)] (Úspěšně uloženo.), stiskněte klávesu .

Příklad nastavení [Mower departing points (Místa odjezdu sekačky)] (Body odjezdu sekačky) a [Departure angles (Nájezdové úhly)] (Úhly odjezdu) z nabíjecí stanice

Pokud jsou například v dílčí nabídce [Mower departing points (Místa odjezdu sekačky)] (Body odjezdu sekačky) zaregistrovány tři způsoby odjezdu a pravděpodobnost pro každý z nich je nastavena na 20 %, je celková pravděpodobnost 60 %. Zbývajících 40 % pravděpodobnosti je přiděleno prioritě provádění rozsahů úhlů odjezdu 1 a 2 nastavených v dílčí nabídce [Departure angles (Nájezdové úhly)] (Úhly odjezdu). Zde, pokud je zadáno jako pravděpodobnosti pro rozsahy úhlu odjezdu 1 a 2, 50 % a 50 %, zbývajících 40 % pravděpodobnosti je přiděleno po 50 % pro rozsahy 1 a 2. Z hlediska celkové pravděpodobnosti je tedy prioritou provádění rozsahů úhlů odjezdu 1 a 2 vypočtena jako 20 % a 20 %.

V důsledku toho robotická sekačka náhodně provede tři způsoby odjezdu registrované v dílčí nabídce [Mower departing points (Místa odjezdu sekačky)] (Body odjezdu sekačky) a dva úhly odjezdu registrované v dílčí nabídce [Departure angles (Nájezdové úhly)] (Úhly odjezdu) s příslušnou pravděpodobností 20 %.

Úprava šířky posunu navigace

[Top menu] (Horní nabídka) > [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka) > [Navigation preferences (Předvolby navigace)] (Předvolby navigace) > [Line trace offset (Posun trasování linky)] (Posun sledování čáry)

Šířka trasy při navigaci podél hraničního vodiče a vodičeho vodiče je posunuta v rozsahu nastavení.

Co je posun navigace?


Robotická sekačka se pohybuje podél různých vodičů a zároveň detekuje signály z vodičů. Posun navigace záměrně posouvá tuto dráhu pohybu kousek po kousku od každého referenčního vodiče, aby kola opakovaně neprojížděla stejnou částí trávníku. Robotická sekačka se pohybuje při náhodném posunutí dráhy v rozsahu nastavené hodnoty, což umožňuje snížit zátěž trávníku na konkrétních drahách.

- **Obr.45:** 1. Nabíjecí stanice 2. Hraniční vodič 3. Vodičí vodič 4. Referenční čára vnějšího okraje 5. Šířky posunu navigace



POZNÁMKA: Pokud je v oblasti úzká dráha, zvažte maximální šířku posunutí, při kterém může robotická sekačka projít.

1. Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.

Zobrazí se [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka).

2. Vyberte  zobrazené na obrazovce.

Zobrazí se dílčí nabídka.

POZNÁMKA: Pokud se nabídka nezobrazuje, posouvejte obrazovku pomocí kláves /.

3. Vyberte [Line trace offset (Posun trasování linky)] (Posun sledování čáry).

Zobrazí se nabídka možností.

4. Zaškrtnutím políčka u názvu vodiče nastavte posun dráhy.

Možnost	Podrobnosti
G1:	Tím se nastaví posunutí vzhledem k referenční dráze 1. vodičeho vodiče. Čím větší je hodnota posunutí, tím širší je rozsah posunutí od referenční dráhy.
G2:	Tím se nastaví posunutí vzhledem k referenční dráze 2. vodičeho vodiče. Čím větší je hodnota posunutí, tím širší je rozsah posunutí od referenční dráhy.
Boundary: (Hranice:)	Tím se nastaví posunutí vzhledem k referenční dráze hraničního vodiče. Čím větší je hodnota posunutí, tím širší je rozsah posunutí od referenční dráhy.

- **Obr.46**

Po zaškrtnutí políčka se pole pro zadání posunu automaticky zvýrazní.

5. Pomocí klávesnice zadejte požadované podmínky do polí formátu možností zobrazených na obrazovce.

- **Obr.47**

Můžete zadat hodnotu posunutí od 0 až 9. Následující tabulka ukazuje přibližný rozsah skutečných šířek navigace pro hodnoty posunutí. Skutečný rozsah navigačních šířek uvedených v tabulce se může lišit v závislosti na pracovním prostředí a dalších podmínkách.

Tabulka závislosti hodnoty posunutí a šířky navigace


Hodnota posunutí	Šířka navigace	Hodnota posunutí	Šířka navigace
0	55 cm	5	110 cm
1	90 cm	6	115 cm
2	95 cm	7	120 cm
3	100 cm	8	125 cm
4	105 cm	9	130 cm

Obrázek kolísání šířky navigace

- **Obr.48:** 1. Hraniční vodič 2. Referenční čára vnějšího okraje 3. Rozsah kolísání šířky navigace 4. 55 cm 5. 110 cm 6. 130 cm

POZNÁMKA: Čára, kde pravá strana robotické sekačky zasahuje přes hraniční vodič asi o 20 cm směrem ven, je referenční čára vnějšího okraje. Šířka navigace kolísá směrem dovnitř, přičemž referenční čára vnějšího okraje je nulová.

6. Vyberte [Verify (Ověřit)] (Ověřit) a zaregistrujte nastavení.

Když se zobrazí zpráva [Saved successfully. (Úspěšně uloženo.)] (Úspěšně uloženo.), stiskněte klávesu .

Sekání neposekané trávy

[Top menu] (Horní nabídka) > [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka) > [Navigation preferences (Předvolby navigace)] (Předvolby navigace) > [Spiral cutting (Spirálové sekání)] (Spirálové sekání)

Když robotická sekačka během sekání detekuje oblast s dlouhou nebo hustou trávou atd., naviguje tuto oblast ve spirále za účelem intenzivního sekání trávy. Sekání oblastí s hustou trávou ve spirále umožňuje efektivně dosáhnout úhledného povrchu trávníku.

Hledání míst s hustou trávou

Robotická sekačka nalézá oblasti s hustou trávou a neposekaným trávníkem citlivou detekcí zátěže při sekání trávy. Když je nalezena taková specifická oblast, robotická sekačka se pohybuje ve spirále z tohoto bodu směrem ven a intenzivně seká travu, aby efektivně dosáhla čistého a rovnoměrného povrchu trávníku.

- **Obr.49:** 1. Oblast s hustou trávou 2. Spirálová dráha



POZNÁMKA: Robotická sekačka provádí spirálové sekání jednou za jedno nabití. Když robotická sekačka po dokončení nabíjení opustí nabíjecí stanici, nejprve nepetržitě po dobu asi 30 minut provádí normální sekání. Když je následně detekována hustá nebo neposekaná tráva apod., přepne se provoz na spirálové sekání a po intenzivním sekání trávy pokračuje sekání opět s normální navigací.

1. Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.

Zobrazí se [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka).

2. Vyberte  zobrazené na obrazovce.

Zobrazí se dílčí nabídka.

POZNÁMKA: Pokud se nabídka nezobrazuje, posouvejte obrazovku pomocí kláves /.

3. Vyberte [Spiral cutting (Spirálové sekání)] (Spirálové sekání).

Zobrazí se nabídka možností.

4. Vyberte požadovanou možnost.

Zaškrtněte políčko před možností a stiskněte klávesu .

Možnost	Podrobnosti
Spiral cutting (Spirálové sekání)	Umožňuje režim spirálového sekání.

- **Obr.50**

5. Vyberte [Confirm (Potvrdit)] (Potvrdit) a zaregistrujte nastavení.

Když se zobrazí zpráva [Saved successfully. (Úspěšně uloženo.)] (Úspěšně uloženo.), stiskněte klávesu .

Předvolby zabezpečení

Nastavení času zvonění alarmu

[Top menu] (Horní nabídka) > [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka) > [Security (Zabezpečení)] (Zabezpečení) > [Alarm duration (Doba trvání alarmu)] (Trvání alarmu)

Nastavte dobu trvání alarmu, který zazní pro různá upozornění nebo když dojde k chybě.

1. Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.

Zobrazí se [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka).

2. Vyberte  zobrazené na obrazovce.

Zobrazí se obrazovka zadání PIN kódu.

3. Pomocí klávesnice zadejte PIN kód.

- **Obr.51**

Zobrazí se dílčí nabídka.

4. Vyberte [Alarm duration (Doba trvání alarmu)] (Trvání alarmu).
► **Obr.52**

Zobrazí se zadávací obrazovka.

5. Pomocí klávesnice zadejte požadovaný čas.
► **Obr.53**

POZNÁMKA: Můžete zadat dobu trvání alarmu od 1 do 99 minut. Počáteční hodnota nastavení je 10 min.

6. Stisknutím klávesy potvrďte zadání.



Když se zobrazí zpráva [Saved successfully. (Úspěšně uloženo.)] (Úspěšně uloženo.), stiskněte klávesu .

Změna PIN kódu

[Top menu] (Horní nabídka) > [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka) > [Security (Zabezpečení)] (Zabezpečení) > [Change PIN code (Změnit kód PIN)] (Změnit kód PIN)

Slouží ke změně aktuálně používaného PIN kódu na nový kód.

POZNÁMKA: Pokud jste zapomněli svůj PIN kód, obraťte se na naši prodejní kancelář nebo místního prodejce.



- Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.
Zobrazí se [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka).
- Vyberte  zobrazené na obrazovce.
Zobrazí se obrazovka zadání PIN kódu.
- Pomocí klávesnice zadejte aktuálně používaný PIN kód.
Zobrazí se dílčí nabídka.
- Vyberte [Change PIN code (Změnit kód PIN)] (Změnit kód PIN).
Zobrazí se zadávací obrazovka.
- Pomocí klávesnice zadejte nový PIN kód.
► **Obr.54**
- Pro potvrzení zadejte nový PIN kód znovu.
Když se zobrazí zpráva [The PIN code has been changed. (Kód PIN byl změněn.)] (PIN kód byl změněn.), stiskněte klávesu .

Zamezení rušení signálu vodiče

[Top menu] (Horní nabídka) > [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka) > [Security (Zabezpečení)] (Zabezpečení) > [Change wire signal (Změnit signál vodiče)] (Změnit signál vodiče)

Změňte kanál pro odesílání signálů vodiče, pokud ruší signály ze sousedních pracovních oblastí.

POZOR: Před změnou kanálu připojte robotickou sekačku k nabíjecí stanici.

- Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.
Zobrazí se [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka).
- Vyberte  zobrazené na obrazovce.
Zobrazí se obrazovka zadání PIN kódu.
- Pomocí klávesnice zadejte PIN kód.
Zobrazí se dílčí nabídka.
- Vyberte [Change wire signal (Změnit signál vodiče)] (Změnit signál vodiče).
Zobrazí se nabídka možností.
- Pomocí klávesnice vyberte nový kód kanálu.
► **Obr.55**

POZNÁMKA: Vedle aktuálně používaného kódu kanálu se zobrazí značka. (Výchozí hodnota je [Channel 1 (Kanál 1)] (Kanál 1).) Při změně kanálu vyberte kanál bez zobrazené značky.

6. Postupujte podle zprávy zobrazené na obrazovce a dokončete nastavení.



Když se zobrazí zpráva [Dock the mower to the charging station. (Dokovat sekačku do nabíjecí stanice.)] (Připojte sekačku k nabíjecí stanici.), vyberte [Confirm (Potvrdit)] (Potvrdit) a stiskněte klávesu .

Když se zobrazí zpráva [Completed. (Dokončeno.)] (Dokončeno.), stiskněte klávesu .

Ochrana robotické sekačky před krádeží

[Top menu] (Horní nabídka) > [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka) > [Security (Zabezpečení)] (Zabezpečení) > [Anti-theft (Ochrana proti odcizení)] (Ochrana proti krádeži)

Zabraňte krádeži a nesprávnému použití robotické sekačky nastavením provozního zámku a funkce upozornění.

- Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.
Zobrazí se [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka).
- Vyberte  zobrazené na obrazovce.
Zobrazí se obrazovka zadání PIN kódu.
- Pomocí klávesnice zadejte PIN kód.
Zobrazí se dílčí nabídka.
- Vyberte [Anti-theft (Ochrana proti odcizení)] (Ochrana proti krádeži).
Zobrazí se nabídka možností.
- Pomocí klávesnice zaškrtněte políčko u požadované možnosti.
Můžete vybrat více možností.

Možnost	Podrobnosti
Stopped: PIN (Zastaveno: PIN)	Když je robotická sekačka násilně zastavena, je pro opětovné spuštění nutné zadat PIN kód.
Stopped: PIN & Alarm (Zastaveno: PIN a alarm)	Když je robotická sekačka násilně zastavena, ozve se alarm a pro opětovné spuštění je nutné zadat PIN kód.
Lifted: PIN & Alarm (Zvednuto: PIN a alarm)	Když je robotická sekačka zvednuta, zazní alarm a pro opětovné spuštění je nutné zadat PIN kód.
Tilted: PIN & Alarm (Nakloněno: PIN a alarm)	Když je robotická sekačka nakloněna o určitý úhel nebo více, zazní alarm a pro opětovné spuštění je nutné zadat PIN kód.

- Vyberte [Verify (Ověřit)] (Ověřit) a zaregistrujte nastavení.
Když se zobrazí zpráva [Saved successfully. (Úspěšně uloženo.)] (Úspěšně uloženo.), stiskněte klávesu .



Další nastavení

Ukládání/načítání uživatelských předvoleb

[Top menu] (Horní nabídka) > [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka) > [Others (Ostatní)] (Ostatní) > [Save and load preferences (Uložit a načíst předvolby)] (Uložit a načíst předvolby)

Můžete uložit až tři preferovaná nastavení, která vytvoříte a přizpůsobíte v nabídkách nastavení, a kdykoli je načíst. To umožňuje používat řadu uživatelských preferencí pro přepínání podle pracovní oblasti a prostředí.

POZNÁMKA: Určitý rozsah položek (např. datum a čas, PIN kód atd., nastavený na obrazovce počátečního nastavení) nelze uložit a načíst.

- Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.
Zobrazí se [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka).
 - Vyberte  zobrazené na obrazovce.
Zobrazí se dílčí nabídka.
 - Vyberte [Save and load preferences (Uložit a načíst předvolby)] (Uložit a načíst předvolby).
► **Obr.56**
- Zobrazí se obrazovka výběru nabídky.
- Vyberte požadovanou nabídku.

Nabídka	Podrobnosti
Load (Načíst)	Načte uložené uživatelské předvolby.
Save (Uložit)	Uloží aktuálně používané uživatelské předvolby.

Zobrazí se nabídka možností.

5. Vyberte zdroj načítání uživatelských předvoleb nebo název volby cíle uložení.

► **Obr.57**

POZNÁMKA: Napravo od možností s již zaregistrovanými uživatelskými předvolbami se zobrazí [Listed now (Již ulož.)] ([Vypsáno nyní]).

6. Postupujte podle zprávy zobrazené na obrazovce a dokončete nastavení.

Když se zobrazí zpráva [Are you sure? (Jste si jisti?)] (Jste si jisti?), vyberte [Yes (Ano)] (Ano) a stiskněte klávesu .

Změna nastavení data a času

[Top menu] (Horní nabídka) > [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka) > [Others (Ostatní)] (Ostatní) > [Date and time (Datum a čas)] (Datum a čas)

Slouží k nastavení nebo změně data a času nastaveného v robotické sekačce.

1. Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.

Zobrazí se [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka).

2. Vyberte  zobrazené na obrazovce.

Zobrazí se dílčí nabídka.

3. Vyberte [Date and time (Datum a čas)] (Datum a čas).

Zobrazí se obrazovka výběru nabídky.

4. Pomocí kláves     vyberte požadovanou možnost nabídky.

Vyberte a zobrazte požadovaný formát na obrazovce.

Nabídka	Podrobnosti možnosti
Date format: (Formát data:)	Vybírá formát data mezi možnostmi [Year/Month/Day (Rok/měsíc/den)] (Rok/Měsíc/Den), [Month/Day/Year (Měsíc/den/rok)] (Měsíc/Den/Rok) nebo [Day/Month/Year (Den/měsíc/rok)] (Den/Měsíc/Rok).
Time format: (Formát času:)	Přepíná formát času mezi [12 hours (12 hodin)] (12 hodin) nebo [24 hours (24 hodin)] (24 hodin).

► **Obr.58**

5. Vyberte [Next (Další)] (Další).

Zobrazí se obrazovka pro zadání data a času.

6. Pomocí klávesnice zadejte požadované datum a čas.

► **Obr.59**

Zadání data a času

(1) Pomocí kláves     zvýrazněte pole pro zadání data nebo času, které chcete nastavit.

(2) Pomocí klávesnice zadejte rok, měsíc a den nebo čas.

(3) Opakujte kroky 1 a 2 a vyplňte všechna zadávací pole, která chcete změnit.

7. Vyberte [Verify (Ověřit)] (Ověřit).

Když se zobrazí zpráva [Saved successfully. (Úspěšně uloženo.)] (Úspěšně uloženo.), stiskněte klávesu .

Změna jazyka displeje

[Top menu] (Horní nabídka) > [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka) > [Others (Ostatní)] (Ostatní) > [Language (Jazyk)] (Jazyk)

Slouží ke změně jazyka zobrazeného na LCD obrazovce.

1. Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.

Zobrazí se [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka).

2. Vyberte  zobrazené na obrazovce.

Zobrazí se dílčí nabídka.

3. Vyberte [Language (Jazyk)] (Jazyk).

Zobrazí se obrazovka pro výběr jazyka.

4. Vyberte požadovaný jazyk.

Jazyk zobrazení obrazovky pro výběr jazyka se změní.

Když se zobrazí zpráva [Saved successfully. (Úspěšně uloženo.)] (Úspěšně uloženo.), stiskněte klávesu .

Obnovení uživatelských předvoleb

[Top menu] (Horní nabídka) > [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka) > [Others (Ostatní)] (Ostatní) > [Reset all settings (Reset všech nastavení)] (Obnovit všechna nastavení)

Slouží k obnovení všech uložených uživatelských předvoleb a jejich návratu do výchozího stavu.

POZOR: Některé informace a nastavení zadaná při prvním spuštění robotické sekačky, jako je datum a čas a PIN kód, se nenulují.

1. Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.

Zobrazí se [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka).

2. Vyberte  zobrazené na obrazovce.

Zobrazí se dílčí nabídka.

3. Vyberte [Reset all settings (Reset všech nastavení)] (Obnovit všechna nastavení).

Zobrazí se obrazovka zadání PIN kódu.

4. Pomocí klávesnice zadejte PIN kód.

5. Postupujte podle zprávy zobrazené na obrazovce a dokončete nastavení.

Když se zobrazí zpráva [Completed. (Dokončeno.)] (Dokončeno.), stiskněte klávesu .

Procházení informací o produktu

[Top menu] (Horní nabídka) > [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka) > [Others (Ostatní)] (Ostatní) > [Information (Informace)] (Informace)

Zobrazí se nejnovější informace o produktu, jako je celková doba provozu a informace o verzi softwaru.





1. Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.

Zobrazí se [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka).

2. Vyberte  zobrazené na obrazovce.

Zobrazí se dílčí nabídka.

3. Vyberte [Information (Informace)] (Informace).

POZNÁMKA: Po procházení informací se můžete vrátit na horní obrazovku nabídky stisknutím klávesy  nebo tlačítka . Stisknutím klávesy  se vrátíte na obrazovku dílčí nabídky [Others (Ostatní)] (Ostatní) nebo stisknutím tlačítka  se vrátíte na obrazovku [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka).

Správa doby zapnutí/vypnutí LED diody

[Top menu] (Horní nabídka) > [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka) > [Others (Ostatní)] (Ostatní) > [LED]



Slouží k ovládní doby zapnutí a vypnutí LED diody na horní straně robotické sekačky. Podrobnosti o LED diodě viz „Svícení kontrolék“ (strana 101).

1. Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.

Zobrazí se [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka).

2. Vyberte  zobrazené na obrazovce.

Zobrazí se dílčí nabídka.

POZNÁMKA: Pokud se nabídka nezobrazuje, posouvejte obrazovku pomocí kláves  .

3. Vyberte [LED]

Zobrazí se obrazovka nastavení zapnutí/vypnutí rozvrhu.

4. Vyberte požadovanou možnost.

Možnost	Podrobnosti
Always ON (Vždy ZAPNU.)	LED dioda je vždy zapnutá. Když je vybrána tato možnost, zaškrtně se políčko [Schedule 1: (Časový plán 1:)] (Rozvrh 1:) a zobrazí se [00:00] – [24:00].
Always OFF (Vždy VYPNU.)	LED dioda je vždy vypnutá. Když je vybrána tato možnost, zaškrtnutí z obou políček [Schedule 1: (Časový plán 1:)] (Rozvrh 1:) a [Schedule 2: (Časový plán 2:)] (Rozvrh 2:) se odstraní a zobrazí se [00:00] – [00:00].
Schedule 1: (Časový plán 1:)	LED dioda svítí v nastaveném časovém rozsahu.

Možnost	Podrobnosti
Schedule 2: (Časový plán 2:)	LED dioda svítí v nastaveném časovém rozsahu.

► **Obr.60**

Nastavení rozvrhů

(1) Pomocí klávesnice zaškrtněte políčko u možnosti rozvrhu, kterou chcete nastavit.

(2) Pomocí kláves zvýrazněte pole pro zadání hodin nebo minut, které chcete nastavit.

(3) Pomocí klávesnice zadejte čas.

(4) Opakováním kroků 2 a 3 zadejte všechna pole pro zadání hodin a minut.

POZOR: Chcete-li povolit nastavení rozvrhu, nezapomeňte zaškrtnout zaškrťovací políčko.

POZOR: Časy zadané do [Schedule 1: (Časový plán 1:)] (Rozvrh 1:) a [Schedule 2: (Časový plán 2:)] (Rozvrh 2:) se nesmí překrývat.

5. Vyberte [Verify (Ověřit)] (Ověřit).

Když se zobrazí zpráva [Saved successfully. (Úspěšně uloženo.)] (Úspěšně uloženo.), stisknete klávesu .

Kontrola podrobností o provozních chybách

[Top menu] (Horní nabídka) > [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka) > [Others (Ostatní)] (Ostatní) > [Error message (Chybová zpráva)] (Chybové hlášení)

Zobrazí se nejnovější chybová hlášení, včetně podrobností, hlášené robotické sekače.

1. Stisknete tlačítko na ovládacím panelu.

Zobrazí se [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka).

2. Vyberte zobrazené na obrazovce.

Zobrazí se dílčí nabídka.

POZNÁMKA: Pokud se nabídka nezobrazuje, posouvejte obrazovku pomocí kláves .

3. Vyberte [Error message (Chybová zpráva)] (Chybové hlášení).

Robotická sekačka vyhledá informace o chybě a zobrazí seznam nahlášených chybových kódů od nejnovějších.

4. Chcete-li zkontrolovat podrobnosti, vyberte kód chyby.

► **Obr.61**

Zobrazí se obrazovka s podrobnostmi o chybě.

5. Zkontrolujte datum a čas, kdy k chybě došlo, a obsah chybového hlášení.

► **Obr.62**

POZNÁMKA: Po procházení informací se můžete vrátit na horní obrazovku nabídky stisknutím klávesy nebo tlačítka . Stisknutím klávesy se vrátíte na obrazovku dílčí nabídky [Others (Ostatní)] (Ostatní) nebo stisknutím tlačítka se vrátíte na obrazovku [Main menu (Hlavní nabídka)] (Hlavní nabídka).

ÚDRŽBA

⚠️ UPOZORNĚNÍ: Před prováděním kontroly nebo údržby se vždy ujistěte, že je hlavní vypínač robotické sekačky vypnutý. Při provádění údržby nabíjecí stanice se navíc ujistěte, že jste odpojili zástrčku adaptéru střídavého proudu ze zásuvky.

⚠️ UPOZORNĚNÍ: Při provádění kontroly a údržby vždy používejte rukavice a ochranné brýle. V opačném případě může dojít ke zranění.

⚠️ UPOZORNĚNÍ: O výměnu akumulátoru požádejte naši prodejní kancelář nebo místního prodejce.

K zachování BEZPEČNOSTI a SPOLEHLIVOSTI výrobku musí být opravy a veškerá další údržba či seřizování prováděny autorizovanými nebo továrními servisními středisky společnosti Makita s využitím náhradních dílů Makita.

Čištění

POZOR: Nikdy nepoužívejte benzín, benzen, ředidlo, alkohol či podobné prostředky. Mohlo by tak dojít ke změně barvy, deformacím či vzniku prasklin.

POZOR: Zařízení pravidelně čistěte. V podvozku nebo nabíjecí stanici se mohou hromadit zbytky trávy.

POZOR: Zařízení nemyjte vysokotlakou myčkou. Mohlo by dojít k poškození nebo poruše.

Čištění robotické sekačky

⚠️ UPOZORNĚNÍ: Při čištění nožů sekačky a okolních oblastí buďte opatrní, abyste se o nože nezranili.

⚠️ UPOZORNĚNÍ: Dávejte pozor, aby se vám ruce nebo jiné předměty nezachytily mezi horní kryt a podvozek nebo si neporanili ruce o okraje horního krytu při jeho nasazování a sundávání.

Otřete povrch horního krytu a spodní stranu podvozku suchým hadříkem nebo hadříkem navlhčeným ve zředěném neutrálním čisticím prostředku. Zcela setřete veškeré nečistoty a zbytky trávy, které se nahromadily na kolech a kolem nich.

► **Obr.63**

POZNÁMKA: Při silném znečištění omyjte zařízení vodou. Po omytí vodou se doporučuje nechat zařízení před opětovným použitím důkladně vyschnout.

Mezi horním krytem a podvozem se mohou hromadit zbytky trávy. Podle níže uvedeného postupu sejměte horní kryt a také očistěte horní část podvozku.

► **Obr.64:** 1. Horní kryt 2. Podvozek 3. Pryžový držák 4. Hřídel posuvníku

Zatímco držíte kryt displeje stisknutý, zvedněte a uvolněte jednotlivé části horního krytu znázorněné na obrázku.

► **Obr.65:** 1. Horní kryt 2. Kryt displeje

POZNÁMKA: Při sejmutí horního krytu se ujistěte, že v okolí nejsou žádné překážky.

POZNÁMKA: Horní kryt a podvozek jsou pevně spojeny ve třech místech. Silně zatáhněte za horní kryt, dokud se pryžové držáky uvnitř horního krytu neuvolní z posuvných hřídelů podvozku.

Při vracení horního krytu do původního stavu vyrovnejte pryžové držáky horního krytu s posuvnými hřídeli podvozku a silně zatlačte dolů.

► **Obr.66**

POZNÁMKA: Zvednutím přední a boční části horního krytu zkontrolujte, zda je horní kryt správně připevněn k podvozku. Nesprávné připevnění může způsobit selhání detekce snímačů.

Čištění nabíjecí stanice

Odstraňte veškeré nečistoty nebo úlomky, které se nahromadily na nabíjecí svorce a základně stanice nabíjecí stanice.

► **Obr.67:** 1. Nabíjecí svorka 2. Základna stanice

Kontrola nožů sekačky

Jednou týdně proveďte kontrolu dle níže uvedeného postupu.

1. Vypněte hlavní vypínač robotické sekačky a otočte ji vzhůru nohama.

► **Obr.68**

2. Zkontrolujte stav nožů sekačky a otáčení základny nožů.

Zkontrolujte následující body.

- Otáčí se základna nožů malou silou?
- Jsou sekací nože nadměrně opotřebované, prasklé, odštípnuté nebo ohnuté atd.?

Základna nožů a sekací nože

► **Obr.69:** 1. Normální 2. Opotřebovaný (A: 17,5 mm nebo méně) 3. Prasklý 4. Odštípnutý 5. Ohnutý 6. Základna nožů

3. Zkontrolujte stav upevňovacích šroubů sekacích nožů.

Podle postupu v části „Výměna nožů sekačky“ (strana 114) odstraňte upevňovací šrouby a zkontrolujte stav upevňovacích šroubů.

Upevňovací šroub sekacích nožů

► **Obr.70:** 1. Normální 2. Opatřené 3. Upevňovací šroub

POZNÁMKA: Pokud při týdenních kontrolách nezjistíte žádnou zvláštní abnormalitu, prodlužte interval kontrol.

POZNÁMKA: Životnost sekacích nožů se bude lišit v závislosti na prostředí použití. Životnost zkracují zejména následující podmínky.

- Dlouhá doba sekání
- Široká pracovní oblast
- Tráva se silnými stonky a listy
- Hlavní období pro růst trávy
- Na trávě ulpěly nečistoty, písek nebo jiná hmota

Výměna nožů sekačky

VAROVÁNÍ: Sekací nože sekačky vyměňujte podle postupu v tomto návodu. Pokud je výměna provedena jiným způsobem, může dojít k nehodě nebo zranění.

UPOZORNĚNÍ: Při výměně sekacích nožů vždy používejte ochranné brýle a rukavice.

UPOZORNĚNÍ: Výměnu provádějte na rovném a stabilním povrchu.

POZOR: Sekací nože vyměňujte přibližně každých 2 až 6 týdnů. Čas výměny se bude lišit v závislosti na frekvenci sekání a stavu trávy.

POZOR: Sekací nože jsou tři. Vyměňujte všechny tři nože najednou. I když je poškozen pouze jeden sekací nůž, vyměňte všechny tři nože.

POZOR: Výměna sekacích nožů vyžaduje následující nástroje. Připravte si tyto nástroje předem.

- Šroubovák (Plus) (používá se k odstranění a připevnění nožů)
- Kovová tyčka $\Phi 6$ mm nebo šroubovák s délkou 160 mm nebo více (používá se k upevnění základny nožů)

Pokud jsou sekací nože nadměrně opotřebené, prasklé, odštipnuté, ohnuté atd. nebo jsou opotřebené upevňovací šrouby sekacích nožů, postupujte podle níže uvedeného postupu a vyměňte je.

1. Vypněte hlavní vypínač robotické sekačky a otočte ji vzhůru nohama.

2. Upevněte základnu nožů.

Zarovnejte otvory na kluzné desce, základně nože a krytu nože a poté vložte kovovou tyčku. Pokud se základna nožů neotáčí, je upevnění dokončeno.

► **Obr.71:** 1. Kovová tyčka 2. Kluzná deska 3. Základna nožů 4. Kryt nožů

3. Sejměte sekací nože.

Použijte šroubovák Plus a sejměte šrouby upevňující sekací nože.

► **Obr.72:** 1. Šroub 2. Sekací nůž

POZNÁMKA: Při demontáži šroubu držte sekací nůž prsty. V opačném případě může sekací nůž spadnout do mezery mezi horním krytem a podvozem.

4. Nasadte nové sekací nože.

Použijte šrouby dodané s novými sekacími noži. Po připevnění zkontrolujte, zda se sekací nože otáčejí kolem šroubů.

► **Obr.73**

POZOR: Dodržujte následující body, abyste zabránili pádu sekacích nožů.

- Použijte šrouby dodané se sekacími noži. (Sejmuté šrouby znovu nepoužívejte)
- Šrouby pevně utáhněte, aby nebyly uvolněné.

5. Odstraňte kovovou tyčku upevňující základnu nožů a vraťte robotickou sekačku obrácenou vzhůru nohama do původního stavu.

► **Obr.74:** 1. Kovová tyčka

POZNÁMKA: Po výměně sekacích nožů nezapomeňte při opětovném zapnutí zapnout hlavní vypínač robotické sekačky.

Pravidelné kontroly

Pravidelně kontrolujte následující body.

Místo kontroly	Kontrolovaná položka	Protipatření	Frekvence kontrol
Robotická sekačka	Vyskytl se nějaký problém na sekacích nožích?	Pokud sekání nelze provést dobře, vypněte hlavní vypínač, zkontrolujte, zda sekací nože nejsou opotřebené, prasklé nebo odštipnuté, a v případě potřeby sekací nože vyměňte.	Jednou týdně
	Pohybuje se robotická sekačka stabilně?	Pokud se robotická sekačka pohybuje nestabilně, vypněte hlavní vypínač a zkontrolujte, zda nejsou poškozená kola a nápravy nebo zda nejsou zachyceny cizí předměty nebo se na kolech a nápravách nenahromadily nečistoty a špína. Pokud se problém nevyřeší, kontaktujte naše obchodní zastoupení.	Jednou za měsíc
	Ozývá se neobvyklý zvuk?	Pokud se ozývá neobvyklý zvuk, vypněte hlavní vypínač a zkontrolujte, zda se v rotujících částech kol a sekacích nožích nenacházejí nějaké cizí předměty. Pokud se problém nevyřeší, kontaktujte naše obchodní zastoupení.	Jednou za měsíc
	Lze parkování provést správně?	Pokud parkování nelze provést, vypněte hlavní vypínač, přesuňte robotickou sekačku ručně a zkontrolujte, zda je možné správné připojení k nabíjecí stanici. Pokud správné parkování není možné, zkontrolujte následující body. - Odstraňte všechny překážky z blízkosti kol. - Správně nasadte horní kryt. (Horní kryt by měl být upevněn na třech místech) - Pokud je podklad pod základnou stanice nerovný, vyhladte jej.	Jednou za měsíc
Nabíjecí stanice	Svítl indikátor stanice zeleně?	Pokud svítí nebo bliká červeně nebo nesvítí, robotická sekačka nebude moci sekat. Zkontrolujte následující body a proveďte příslušná protipatření. - Je adaptér střídavého proudu správně připojen k napájecí zásuvce? - Je ohraničující kabel správně připojen k adaptéru střídavého proudu a nabíjecí stanici? - Jsou konektory hraničního vodiče správně připojeny k nabíjecí stanici? - Jsou spojky připojené k hraničnímu vodiči správně připojeny? - Je hraniční vodič částečně přerušovaný?	Když se LED dioda na robotické sekačce rozsvítí nebo bliká červeně
	Je nabíjecí stanice správně upevněna?	Pokud se nabíjecí stanice posunula, utáhněte šroubové kolíky pomocí šestihraního klíče 6.	Jednou týdně
	Přilnuly na svorky cizí předměty?	Některé přilnuté látky mohou bránit správné komunikaci a nabíjení. Odstraňte veškeré nečistoty z nabíjecí svorky a dalších svorek.	Jednou týdně
	Vyčnívá vodič vodič ze základny stanice?	Pokud vodič vodič vyčnívá z drážky základny stanice, zasuňte jej znovu.	Jednou týdně
Adaptér střídavého proudu a ohraničující kabel	Jsou napájecí zástrčka a připojovací svorky pevně zasunuty až na doraz?	Pokud je zásuvka nebo připojovací svorka uvolněná, zastrčte ji znovu.	Jednou za měsíc
	Jsou kabely poškozené?	Pokud je plášť kabelu sloupnut nebo vážně poškozen, kontaktujte naše obchodní zastoupení.	Jednou za měsíc

Místo kontroly	Kontrolovaná položka	Protiopatření	Frekvence kontrol
Místo práce	Jsou přítomny nějaké cizí předměty?	Odstraňte veškeré předměty, které by mohly poškodit sekací nože nebo se zachytit do rotujících částí robotické sekačky. (Malé kamínky, větve, odpadky, strunové předměty atd.)	Jednou za měsíc
	Došlo k nějaké změně v pracovním prostředí?	Proveďte následující protiopatření. - Pokud výška trávy přesahuje 65 mm, sekejte ji na tuto výšku nebo méně. - Odstraňte veškerý plevel, který je vyšší než tráva. - Vyplňte případné díry nebo prohlubně a vyrovnejte místní nerovnosti. - Zařízení nepoužívejte, pokud zde jsou hluboké louže nebo nahromaděný sníh.	Jednou za měsíc
	Došlo k nějakému problému s instalací hraničního a vodičového vodiče?	Pokud vodiče vystupují ze země, znovu je upevněte pomocí kolíků.	Jednou za měsíc

Manipulace po skončení sezóny

Po skončení sekací sezóny odstraňte následující díly z místa, kde jsou nainstalovány, a uložte je uvnitř.

- Robotická sekačka
- Nabíjecí stanice
- Adaptér střídavého proudu
- Ohraničující kabel

POZOR: Před uskladněním robotickou sekačku nabijte.

POZNÁMKA: Hraniční vodič a vodičový vodič (vodiče) mohou být ponechány nainstalované.

Robotickou sekačku a nabíjecí stanici před uložením vyčistěte. Kromě toho demontujte jednotlivé díly dle níže uvedených postupů.

Sejmutí adaptéru střídavého proudu

1. Odpojte adaptér střídavého proudu ze zásuvky.
2. Odstraňte ohraničující kabel.
3. Pokud je adaptér střídavého proudu připevněn ke stěně, sejměte jej ze stěny.

► Obr.75

POZNÁMKA: Sejměte adaptér střídavého proudu v pořadí dle čísel uvedených na obrázku.

Demontáž nabíjecí stanice

UPOZORNĚNÍ: Při práci používejte rukavice.

1. Otevřete kryt nabíjecí stanice a odstraňte ohraničující kabel.

► Obr.76

2. Vytáhněte hraniční vodič a svorky vodičového vodiče a sejměte každý vodič z nabíjecí stanice.

3. Odstraňte šroubové kolíky ze základny stanice pomocí šestihřanného klíče 6.

► Obr.77

Skladování

UPOZORNĚNÍ: Robotickou sekačku skladujte ve stavu s vypnutým hlavním vypínačem.

Pokud je robotická sekačka ponechána bez provozu po dlouhou dobu se zapnutým napájením, akumulátor se může vybit a stát se nepoužitelným.

POZOR: Před uložením otřete svorky nabíjecí stanice, vodiče a kabely suchým hadříkem atd. Skladování s přilnutými nečistotami může způsobit rez nebo korozi.

POZOR: Vložte šrouby používané k upevnění nabíjecí stanice a adaptéru střídavého proudu do pytlíku nebo jiné nádoby a pečlivě je uložte, aby se neztratily.

Skladujte položky na místě, které splňuje následující podmínky.

- Rovné a stabilní místo
- Místo mimo přímé sluneční světlo a nevystavené dešti nebo sněhu atd.
- Místo s nízkou vlhkostí
- Místo mimo dosah dětí

POZNÁMKA: Robotickou sekačku lze skladovat ve svislé poloze, jak je znázorněno na obrázku. Při skladování nastojato vyberte také rovné a stabilní místo.

► Obr.78

Při likvidaci tohoto produktu

Při likvidaci tohoto produktu dodržujte místní předpisy a jednotlivé části zlikvidujte správným způsobem.

VAROVÁNÍ: Robotická sekačka obsahuje akumulátor. Při likvidaci tohoto produktu vyjměte akumulátor a zlikvidujte jej odděleně. Pokud akumulátor nezlíkvujete samostatně, může dojít k nehodě nebo zranění v důsledku prasknutí, požáru nebo kouře.

VAROVÁNÍ: Nepracujte s mokryma rukama. Může to způsobit úraz elektrickým proudem.

UPOZORNĚNÍ: Při práci noste rukavice.

POZNÁMKA: Pro vyjmutí akumulátoru je nutné demontovat podvozek. Připravte si šroubovák Plus.

Vyjmutí akumulátoru

UPOZORNĚNÍ: Akumulátor vyjímejte pouze při likvidaci tohoto produktu.

UPOZORNĚNÍ: O výměnu akumulátoru požádejte naši prodejní kancelář nebo místního prodejce. Pokud se pokusíte o výměnu akumulátoru sami, může to mít vliv na vodotěsnost zařízení.

1. Vypněte hlavní vypínač robotické sekačky.
2. Sejměte horní kryt.
► Obr.79: 1. Vypínač 2. Horní kryt 3. Podvozek
3. Povolte 14 šroubů na horní části podvozku a sejměte horní plášť.
► Obr.80: 1. Horní plášť
4. Odpojte 2 konektory připojené k akumulátoru.
► Obr.81: 1. Konektor akumulátoru 2. Konektor (malý) 3. Konektor (velký)

POZNÁMKA: Pokud je provedení postupu obtížné, odstraňte konektor připojený k hornímu krytu.

5. Odpojte 3 konektory připojené k hlavní desce.
► Obr.82: 1. Hlavní deska 2. Konektor (velký) 3. Konektor (malý)
6. Sejměte 3 šrouby krytu akumulátoru.
► Obr.83: 1. Kryt akumulátoru
7. Sejměte kryt akumulátoru a poté vyjměte akumulátor spolu s polstrováním.
► Obr.84: 1. Kryt akumulátoru 2. Akumulátor 3. Polstrování
8. Vyjměte akumulátor z polstrování.

Při likvidaci akumulátoru dodržujte místní předpisy.

UPOZORNĚNÍ: Vyjmutý akumulátor nerozebírejte.

OCHRANNÝ SYSTÉM

Ochranný systém a indikace chyb

Robotická sekačka je vybavena ochranným systémem. Když dojde k chybě, aktivuje se ochranný systém a všechny motory se automaticky zastaví. Podrobnosti o chybě se zobrazí na LCD obrazovce s kódem chyby.

Kód	Podrobnosti o chybě	Příčina	Akce
E012	Problém s motorem pravého kola	Cizí předměty jako tráva nebo větve brání kolům v otáčení, nebo je hnací motor přetěžován opakovanými kolizemi.	Zkontrolujte kola a odstraňte všechny cizí předměty. Zkontrolujte také, zda je pracovní oblast v souladu s pracovním prostředím uvedeným v návodu k použití. Po chvíli zařízení znovu spusťte.
E013	Problém s motorem levého kola		
E020	Motor nožů je přetížený	Motor nože je z určitých příčin přetížen. Například cizí předměty, jako je tráva nebo větve, brání v otáčení základny nože.	Zkontrolujte okolí základny nože a odstraňte veškeré cizí předměty. Po chvíli zařízení znovu spusťte.
E021	Problém s motorem nožů		
E030	Přetížený motor výšky sekání	Motor výšky sekání je z určitých příčin přetížen. Například cizí předměty, jako je tráva nebo větve, brání v pohybu mechanismu nastavení výšky sekání.	Zkontrolujte mechanismus nastavení výšky sekání a odstraňte veškeré cizí předměty.
E031	Problém s motorem výšky sekání		
E040	Žádný signál vodiče	Připojení adaptéru střídavého proudu, ohraničujícího kabelu nebo hraničního vodiče je špatné nebo poškozené.	Zkontrolujte kontrolku na nabíjecí stanici. Zelená/svítil: Obráťte se na prodejce nebo naši prodejní kancelář. Červená/bliká: Zkontrolujte hraniční vodič a znovu jej připojte. Pokud zjistíte poškození, proveďte výměnu. Nesvítil: Zkontrolujte adaptér střídavého proudu a ohraničující kabel a znovu je připojte. Pokud zjistíte poškození, proveďte výměnu.
		Každý kód kanálu zařízení a nabíjecí stanice se liší.	Změňte odpovídajícím způsobem kód kanálu signálu vodiče v nabídce [Security (Zabezpečení)] (Zabezpečení).
		Stroj je příliš daleko od hraničního vodiče.	Znovu nainstalujte hraniční vodič tak, aby celá pracovní oblast byla do 35 m od hraničního vodiče.
		Signály jsou blokovány okolními kovovými předměty (ploty, betonářská ocel) a rušením jiných zařízení.	Zvyšte sílu signálu v pracovní oblasti zvýšením počtu ostrovů v pracovní oblasti, zmenšením pracovní oblasti atd.
E041	Vně pracovní oblasti	Nesprávné připojení nebo instalace hraničního vodiče. Například jsou hraniční vodiče překříženy nebo zařízení vyjíždí z pracovní oblasti kvůli vysokému sklonu.	Zkontrolujte, zda jsou hraniční vodiče správně nainstalovány a pevně připojeny k nabíjecí stanici. Způsob instalace naleznete v kapitole o instalaci hraničního vodiče v Průvodci nastavením.
		Signály jsou blokovány okolními kovovými předměty (ploty, betonářská ocel) a rušením jiných zařízení.	Zvyšte sílu signálu v pracovní oblasti zvýšením počtu ostrovů v pracovní oblasti, zmenšením pracovní oblasti atd.
		Dochází k rušení signálů z jiných zařízení v okolí.	Změňte odpovídajícím způsobem kód kanálu signálu vodiče v nabídce [Security (Zabezpečení)] (Zabezpečení). A znovu nainstalujte hraniční vodič tak, aby vzdálenost obou hraničních vodičů byla větší než 1 m.
E051	Dočasný problém	Zařízení má vysokou teplotu nebo po povelu k sekání zůstává aktivní tlačítko „ZASTAVENÍ“.	Po chvíli stroj restartujte nebo uvolněte tlačítko „ZASTAVENÍ“ zavřením krytu displeje po zadání povelu k sekání.
E060	Vybitý akumulátor	Zařízení není schopno nalézt nabíjecí stanici.	Zkontrolujte instalaci hraničního vodiče a vodičového vodiče. Způsob instalace naleznete v kapitole o instalaci hraničního vodiče a vodičového vodiče v Průvodci nastavením.
		Při práci v dílčí oblasti je možnost sečení nastavena na [Auto mowing (Automatické sekání)] (Automatické sekání).	Při práci v dílčí oblasti nastavte možnost sečení na [Mowing without charging (Sekání bez nabíjení)] (Sekání bez nabíjení). Při práci v dílčí oblasti se zařízení nemůže vrátit do nabíjecí stanice.
		Akumulátor je zcela vybitý.	Připojte zařízení k nabíjecí stanici za účelem nabíjení. Pokud problém přetrvává, obraťte se na prodejce nebo naši prodejní kancelář.
E064	Nízká úroveň nabití akumulátoru	Akumulátor je příliš vybitý. Akumulátor je zcela vybitý.	
E080	Problém s elektronikou	Vyskytl se dočasný problém týkající se elektroniky nebo firmwaru produktu.	Restartujte stroj. Pokud problém přetrvává, obraťte se na prodejce nebo naši prodejní kancelář.
E100	Zaseknutý	Zadní kola se protáčejí v důsledku bláta.	Vyvarujte se protáčení zadních kol vyrovnáním země nebo omezením pracovní oblasti hraničním vodičem.
E101	Problém s parkováním	Stroj se nepodařilo připojit k nabíjecí stanici nebo došlo k chybě nabíjecí stanice.	Vyčistěte každou svorku. Pokud je nabíjecí stanice nakloněná nebo deformovaná, položte ji naplocho. Pokud kontrolka nabíjecí stanice svítí červeně, vytáhněte zástrčku, chvíli počkejte a poté nabíjecí stanici restartujte.
E102	Vzhůru nohama	Zařízení je velmi nakloněno nebo převráceno.	Opravte polohu zařízení.
E103	Sekačka nakloněná	Zařízení je nakloněno mimo přijatelný rozsah.	Přesuňte zařízení na rovnou plochu. Znovu nainstalujte hraniční vodič tak, aby velké svahy byly mimo pracovní oblast.
E104	Zvednutý	Snímač zvedání se aktivuje, protože zařízení narazí nebo najede na překážku.	Udržujte vzdálenost mezi překážkou a pracovní oblastí a restartujte zařízení.
E105	Problém se snímačem kolize	Horní kryt se nemůže vrátit do standardní polohy.	Pokud se stroj dotkne překážky, uvolněte zařízení od překážky. Odstraňte veškeré nečistoty nebo cizí předměty mezi horním krytem a podvozkem a ujistěte se, že se horní kryt volně pohybuje kolem posuvných hřídelí.

Kód	Podrobnosti o chybě	Příčina	Akce
E200	Problém se snímačem smyčky	Snímač vodiče má špatný kontakt nebo je vadný.	Obraťte se na prodejce nebo naši prodejní kancelář.
E201	Problém se snímačem naklonění	Komunikace se snímačem naklonění se nezdařila.	
E202	Problém s vypínačem	Spolehlivost tlačítka „ZASTAVENÍ“ klesá.	
E203	Problém se snímačem IMU	Komunikace se snímačem IMU se nezdařila.	
E204	Problém se snímačem výšky sekání	Snímač zvedacího mechanismu má špatný kontakt nebo je vadný, došlo k chybě v zapojení.	
E206	Problém se snímačem zvednutí	Spolehlivost snímače zvedání klesá.	

ŘEŠENÍ POTÍŽÍ

Pokud si myslíte, že došlo k poruše

Než požádáte o opravu nebo položíte dotaz, zkontrolujte následující.

Problém	Pravděpodobná příčina (porucha)	Náprava
LCD obrazovka se nezobrazuje.	Je vypnuté napájení robotické sekačky?	Zapněte napájení robotické sekačky. (Viz část „Zapnutí/vypnutí napájení“.)
Robotická sekačka neběží.	Vyskytla se chyba robotické sekačky? (Bliká LED dioda červeně?)	Robotická sekačka neběží během trvání chyby. Zkontrolujte chybový kód. (Viz část „OCHRANNÝ SYSTÉM“.)
	Vyskytla se chyba nabíjecí stanice?	Zkontrolujte indikátor stanice. Náprava je popsána v kapitole „Zahájení sekání“.
	Může být přerušeno hraniční vodič.	Zkontrolujte indikátor stanice. Náprava je popsána v kapitole „Zahájení sekání“.
Robotická sekačka se nemůže připojit k nabíjecí stanici.	Nabíjecí stanice je zdeformovaná.	Umístěte nabíjecí stanici pevně na rovný povrch. Informace o instalaci nabíjecí stanice naleznete v kapitole „Umístění nabíjecí stanice“ v Průvodci nastavením.
	Vodící vodič není položen přímo z nabíjecí stanice nebo je vzdálenost nesprávná.	Nainstalujte vodící vodič alespoň 2 metry přímo od nabíjecí stanice. Informace o instalaci vodících vodičů naleznete v kapitole „Podmínky instalace vodícího vodiče“ v Průvodci nastavením.
	Vodící vodič není správně připevněn k nabíjecí stanici.	Zajistěte vodící vodič do drážky ve středu základny stanice nabíjecí stanice. Informace o instalaci vodícího vodiče naleznete v kapitole „Instalace vodícího vodiče“ v Průvodci nastavením.
	Zadní kola robotické sekačky nebo nabíjecí stanice jsou znečištěná.	Vyčistěte zadní kola robotické sekačky a základnu nabíjecí stanice.
	Nabíjecí svorky na robotické sekačce nebo nabíjecí stanici jsou znečištěné.	Vyčistěte nabíjecí svorky. Pokud problém přetrvává i po vyčištění nebo pokud jsou svorky výrazně opotřebené, obraťte se na naši prodejní kancelář nebo místního prodejce.
Robotická sekačka se nevrací do nabíjecí stanice.	Protože se robotická sekačka nachází v aktivní vyhledávací periodě vodícího signálu, nevrací se s hraničním signálem.	Není-li vodící vodič nainstalován, nastavte dobu aktivního vyhledávání vodícího signálu na 0 minut. Postup nastavení je uveden v kapitole „Nastavení období aktivního vyhledávání pro signál navádění“.
	Robotická sekačka nevyjíždí z nabíjecí stanice po změně pracovní oblasti.	Nechte robotickou sekačku opustit nabíjecí stanici a nechte ji uložit okolní magnetické pole do paměti. Postup nastavení je uveden v kapitole „Předvolby navigace“.
	Robotická sekačka se nemůže vrátit pomocí hraničního signálu, protože hraniční vodič instalovaný v blízkosti nabíjecí stanice je nesprávný.	Nainstalujte hraniční vodič 1,5 m rovně na obě strany nabíjecí stanice. Informace o instalaci hraničního vodiče naleznete v kapitole „Instalace hraničního vodiče“ v Průvodci nastavením.
Akumulátor se nenabíjí	Pokud je akumulátor zcela vybitý, může chvíli trvat, než se akumulátor začne nabíjet.	Připojte robotickou sekačku k nabíjecí stanici se zapnutým hlavním napájením a chvíli počkejte, dokud nezačne nabíjení. Pokud problém přetrvává, obraťte se na naši prodejní kancelář nebo místního prodejce.
	Nabíjecí svorky na robotické sekačce nebo nabíjecí stanici jsou znečištěné.	Vyčistěte nabíjecí svorky. Pokud problém přetrvává i po vyčištění nebo pokud jsou svorky výrazně opotřebené, obraťte se na naši prodejní kancelář nebo místního prodejce.
Robotická sekačka zůstane v nabíjecí stanici dlouhou dobu a nezačne sekát.	Kryt displeje je zavřený, ale tlačítko pro spuštění sekání není stisknuto.	Po stisknutí tlačítka pro spuštění sekání zavřete kryt displeje. Pokyny viz kapitolu „Zahájení sekání“.
	Robotická sekačka je po návratu do nabíjecí stanice v pohotovostním stavu.	Po nabití zkontrolujte možnosti provozu. Pokyny viz kapitolu „Předvolby parkování“.
	Robotická sekačka nefunguje, pokud je teplota akumulátoru příliš vysoká nebo příliš nízká.	Po chvíli robotickou sekačku znovu spusťte.
Nenormální vibrace/hluk	Sekací nůž je poškozený.	Zkontrolujte stav sekacích nožů a vyměňte je za nové nože a šrouby. Pokyny k výměně viz kapitolu „Výměna nožů sekačky“.
	V sekacím noži je zaseknutý cizí předmět.	Zkontrolujte část kolem sekacího nože a odstraňte veškeré cizí předměty.
Robotická sekačka pracuje v nechtěný čas/datum.	Nesprávné datum a čas robotické sekačky.	Zkontrolujte datum a čas robotické sekačky. Pokyny k nastavení rozvrhu viz kapitolu „Změna nastavení data a času“.
	Neúmyslné nastavení plánovaného sekání.	Změňte rozvrh sekání. Pokyny viz kapitolu „Plánování sekání“.
Robotická sekačka jede, ale motor sekacího nože se neotáčí.	Robotická sekačka se právě rozjela nebo se vrací do nabíjecí stanice.	Motor nože se neotáčí, když robotická sekačka právě začala jezdit nebo když se vrací do nabíjecí stanice.

Problém	Pravděpodobná příčina (porucha)	Náprava
Krátká doba sekání	Nože sekačky jsou opotřebené a zatížení motoru sekacího nože se zvýšilo.	Vyměňte sekací nůž. Pokyny k výměně viz kapitulu „Výměna nožů sekačky“.
	Blíží se konec životnosti akumulátoru.	Obraťte se na naši prodejní kancelář nebo místního prodejce.
Krátká doba sekání a nabíjení	Blíží se konec životnosti akumulátoru.	Obraťte se na naši prodejní kancelář nebo místního prodejce.
	Motor nože je z určitých příčin přetížen.	Obraťte se na naši prodejní kancelář nebo místního prodejce.
Nerovnoměrné sekání trávníku	Rozvrh sekání je příliš krátký na posečení celé pracovní oblasti.	Zmenšete velikost pracovní oblasti nebo prodlužte rozvrh. Pokyny viz kapitulu „Plánování sekání“.
	Nože sekačky jsou opotřebené a zatížení motoru sekacího nože se zvýšilo.	Vyměňte sekací nůž. Pokyny k výměně viz kapitulu „Výměna nožů sekačky“.
	Trávník je příliš dlouhý pro nastavenou výšku sekání.	Předem změňte výšku sekání nebo sekejte trávník na 65 mm nebo méně. Pokyny ke konfiguraci viz kapitulu „Určení výšky sekání“.
	Tráva, větve nebo jiné cizí předměty brání otáčení základny nože nebo kola.	Zkontrolujte základnu nože nebo kola a odstraňte veškeré cizí předměty.
Na trávníku se tvoří vyjeté koleje.	Robotická sekačka se opakovaně pohybuje po určité dráze.	Upravte šířku posunu navigace. Pokyny ke konfiguraci viz kapitulu „Úprava šířky posunu navigace“.
Nemůže se pohybovat po dráze.	Šířka dráhy je úzká.	Šířka trasy musí být nejméně 150 cm. Informace o instalaci hraničních vodičů naleznete v kapitole „Podmínky instalace hraničního vodiče“ v Průvodci nastavením.
Robotická sekačka nemůže přejít přes dva hraniční vodiče na ostrov a z něj.	Dva hraniční vodiče do a z ostrova nejsou blízko u sebe.	Přiblížte (0 cm) oba hraniční vodiče k ostrovu a zpět. Informace o instalaci hraničního vodiče naleznete v kapitole „Instalace hraničního vodiče“ v Průvodci nastavením.
Spirálové sekání nefunguje.	Normální sekání neprobíhalo 30 minut.	Spirálové sekání funguje, když je detekována hustá tráva asi po 30 minutách běžného sekání trávníku. Více informací je uvedeno v kapitole „Sekání neposekané trávy“
Zapomenutý PIN kód.	-	Obraťte se na prodejce nebo naši prodejní kancelář.

Зміст

ВСТУП.....	119	Налаштування навігації	129
Технічні характеристики	119	Налаштування періоду активного пошуку сигналу напрямного дроту.....	129
Символи маркування.....	120	Косіння трави поруч із межею	130
Призначення	120	Налаштування відстані руху до точки початку косіння	130
Застереження з техніки безпеки	120	Вибір способу від'їзду від зарядної станції.....	130
Шум.....	121	Регулювання кутів від'їзду від зарядної станції.....	131
Декларації відповідності.....	121	Регулювання зміщення під час навігації зі зміщенням.....	132
Частини пристрою	121	Косіння нескошеної трави	133
Обладнання, яке продається окремо	122	Налаштування безпеки	133
ПІДГОТОВКА	122	Налаштування тривалості звукового сигналу	133
Увімкнення та вимкнення живлення	122	Зміна PIN-коду	133
Заряджання газонокосарки-робота.....	122	Запобігання завадам сигналів дроту	133
Що слід знати, перш ніж почати користування пристроєм ..	122	Захист газонокосарки-робота від крадіжки.....	134
ЕКСПЛУАТАЦІЯ	123	Інші налаштування	134
Використання панелі керування	123	Збереження / завантаження користувацьких налаштувань	134
Початок косіння.....	124	Зміна налаштувань дати й часу	134
Припинення косіння.....	124	Зміна мови дисплея	135
МЕНЮ НАЛАШТУВАНЬ	125	Скидання користувацьких налаштувань	135
Меню Start Mowing (Початок косіння).....	126	Перегляд відомостей про виріб	135
Автоматичне косіння та заряджання	126	Керування часом увімкнення / вимкнення світлодіода	135
Косіння без автоматичного заряджання	126	Перегляд докладної інформації про помилки в роботі пристрою	135
Початок автоматичного косіння в бажаний час (із призупиненням косіння за графіком)	126	ТЕХНІЧНЕ ОБСЛУГОВУВАННЯ	136
Косіння по спіралі	127	Чищення	136
Налаштування паркування	127	Огляд ріжучих полотен газонокосарки.....	136
Повернення газонокосарки-робота до зарядної станції	127	Заміна ріжучих полотен газонокосарки	136
Повернення газонокосарки-робота до зарядної станції та поновлення роботи у встановлений час.....	127	Регулярні перевірки	137
Повернення газонокосарки-робота до зарядної станції та поновлення роботи за заздалегідь встановленим графіком	127	Поводження з пристроєм після завершення сезону	138
Налаштування косіння.....	128	Утилізація виробу	138
Зміна та реєстрація зони косіння.....	128	СИСТЕМА ЗАХИСТУ	139
Встановлення графіка косіння	128	Система захисту та індикація помилок.....	139
Визначення висоти косіння	129	УСУНЕННЯ НЕСПРАВНОСТЕЙ	140
		Якщо ви вважаєте, що сталася несправність	140

ВСТУП

Технічні характеристики

Модель:		RM350D
Номінальна напруга		18 В пост. струму
Ємність акумулятора		5,0 А·год
Габаритні розміри (Д × Ш × В)		700 мм × 560 мм × 270 мм
Маса		13,7 кг
Частота обертання двигуна в режимі холостого ходу	Двигун ріжучого полотна	2 300 хв ⁻¹
Максимальна площа косіння		3 500 м ²
Максимальний кут підйому схилом		26° (49 %)
Ріжуче полотно газонокосарки		Відкидне ріжуче полотно 3 леза
Змінне ріжуче полотно газонокосарки, номер деталі		1913M9-3
Ширина смуги скошування		240 мм
Висота різання		20 мм - 60 мм 9-ступеневе регулювання з кроком 5 мм за допомогою електричного механізму
Ступінь захисту		IPX4
Сумісний адаптер змінного струму		AAD01
Сумісні зарядні станції		RST001
Межовий дріт	Робочий діапазон частот	3,3 кГц - 50 кГц
Напрямний дріт	Максимальна напруженість магнітного поля (вимірюється згідно зі стандартом EN303 447)	38 дБмкА/м

- Оскільки наша програма наукових досліджень і розробок триває безперервно, наведені тут технічні характеристики можуть бути змінені без попередження.
- Основні характеристики й адаптер змінного струму можуть візнитися залежно від країни.
- Маса відповідно до EPTA-Procedure 01/2014

Символи маркування

Далі наведено символи, які можуть застосовуватися для позначення обладнання. Перед користуванням переконайтеся, що ви розумієте їхнє значення.



ПОПЕРЕДЖЕННЯ – Перед початком роботи з пристроєм прочитайте інструкцію з експлуатації.



ПОПЕРЕДЖЕННЯ – Тримайтеся на безпечній відстані від пристрою, коли він працює. Пристрій може відкидати предмети, які можуть завдати травм.



ПОПЕРЕДЖЕННЯ – Перш ніж обслуговувати пристрій або підняти його, увімкніть функцію захисту від крадіжки, після чого вимкніть живлення. Якщо цього не зробити, ріжуче полотно газонокосарки може травмувати руки чи ноги. Механізмом вимкнення для цього пристрою виступає блокування запуску PIN-кодом. Керувати блокуванням запуску можна в налаштуваннях функції захисту від крадіжки. Якщо блокування запуску ввімкнено, необхідно буде ввести PIN-код, щоб знову запустити пристрій.



ПОПЕРЕДЖЕННЯ – Не катайтеся на пристрої. Якщо цього не зробити, ріжуче полотно газонокосарки може травмувати руки чи ноги.



Тільки для країн ЄС
Через наявність в обладнанні небезпечних компонентів відходи електричного та електронного обладнання, акумулятори та батареї можуть негативно впливати на навколишнє середовище та здоров'я людини.
Не викидайте електричні та електронні прилади або батареї разом з побутовими відходами! Відповідно до директиви ЄС стосовно відходів електричного та електронного обладнання, акумуляторів, батарей та відходів акумуляторів і батарей, а також відповідно до її адаптації до національного законодавства, відходи електричного обладнання, батарей та акумулятори слід зберігати окремо й доставляти на пункт роздільного збору комунальних відходів, який працює з дотриманням правил охорони навколишнього середовища. Це позначено символом у вигляді перекресленого сміттевого контейнера з колесами, нанесеним на обладнання.

Призначення

Цей пристрій призначений для автоматичного косіння та заряджання.

Застереження з техніки безпеки

- Попередження – Не торкайтеся лез, що обертаються.**
Це може призвести до травм.
- Ніколи не дозволяйте користуватися пристроєм дітям, особам з обмеженими фізичними, сенсорними або розумовими можливостями, особам із недостатнім досвідом чи знаннями або людям, які не ознайомилися з інструкцією з використання пристрою.** Місцеві норми можуть встановлювати обмеження щодо віку користувача.
- Не дозволяйте дітям наближатися до пристрою та грати з пристроєм, коли він працює.**
- Не торкайтеся ріжучих полотен і коліс газонокосарки, доки вони повністю не зупиняться.**
- Використовуйте для заряджання пристрою лише зарядну станцію, яка входить до комплексу постачання пристрою.** Використовуйте лише адаптер змінного струму, зазначений у цій інструкції з експлуатації.
- Під час утилізації внутрішнього акумулятора після завершення його терміну служби дотримуйтеся норм місцевого законодавства щодо утилізації акумуляторів.** Процедура зняття акумулятора описано в розділі «Утилізація виробу».
- Вимикайте газонокосарку-робота за допомогою перемикача живлення в зазначених нижче випадках.**
 - Під час видалення з пристрою застряглих сторонніх об'єктів.

- Перед оглядом, очищенням або проведенням робіт на пристрої чи зарядній станції.
Перед оглядом, очищенням або проведенням робіт на зарядній станції слід також від'єднати кабель живлення адаптера змінного струму.
 - Перед оглядом пристрою на предмет пошкоджень після зіткнення зі сторонніми предметами.
 - У разі виникнення незвичної вібрації пристрою. Перш ніж знову запустити пристрій, упевніться, що його не пошкоджено.
- Перед використанням оглядайте пристрій, периферійне обладнання, кабель живлення та кабель-подовжувач, щоб упевнитися у відсутності пошкоджень й ознак зношення.**
 - Заборонено використовувати пристрій і периферійне обладнання з несправними захисними кожухами чи екранами, без встановлених захисних пристроїв чи з пошкодженими або зношеними кабелями.**
 - Не під'єднуйте до джерела живлення пошкоджений кабель. У разі пошкодження кабелю, під'єданого до джерела живлення, не торкайтеся кабелю, доки не буде вимкнено живлення.** Недотримання цієї вимоги може призвести до ураження електричним струмом.
 - Розміщуйте адаптер змінного струму та шланговий кабель поза межами зони косіння.** Недотримання цієї вимоги може призвести до пошкодження кабелю чи ураження електричним струмом.
 - У разі аварії чи поломки негайно припиніть користування пристроєм.**
 - Негайно припиніть користування пристроєм у разі витoku електроліту.**
 - У разі пошкодження кабелю під час використання витягніть вилку живлення з розетки.**
 - Рекомендовано під'єднувати вилку живлення шлангового кабелю лише до кола живлення, обладнаного пристроєм захисного вимкнення (ПЗВ) зі струмом спрацювання не більше 30 мА.**
 - Заборонено використовувати цей пристрій і периферійне обладнання за несприятливих погодних умов, особливо коли є ризик грозового розряду.**
 - Негайно припиніть користування пристроєм у разі виникнення незвичної вібрації.**
 - У разі використання пристрою в громадських місцях слід розмістити навколо робочої зони попереджувальні знаки.** Попереджувальні знаки повинні містити такий текст:
«Попередження! Автоматична газонокосарка! Не наближайтеся до пристрою! Не залишайте дітей без нагляду!»

► Рис. 1

- Кабель живлення адаптера змінного струму заміні не підлягає.** У разі пошкодження кабелю живлення слід утилізувати весь адаптер змінного струму.
- Якщо поруч із робочою зоною проходить дорога спільного користування, встановіть межу між робочою зоною та дорогою.** У разі недотримання цієї вимоги пристрій може виїхати на дорогу спільного користування та стати причиною дорожньо-транспортної пригоди.
- Перед використанням пристрою переконайтеся, що в робочій зоні немає людей або тварин.** Пристрій може наїхати на них, що призведе до травмування.
- Не використовуйте адаптер змінного струму в місцях із підвищеною вологістю, а також там, де на нього може потрапити дощ або де він може намокнути.** Недотримання цієї вимоги може призвести до ураження електричним струмом.
- Не торкайтеся штепселя змінного струму адаптера змінного струму мокрими руками.** Недотримання цієї вимоги може призвести до ураження електричним струмом.
- Під'єднуйте штепсель змінного струму адаптера змінного струму до вуличної розетки.**
- Під час натягування та зняття дроту надягайте рукавиці.** Недотримання цієї вимоги може призвести до травмування.
- Під час забивання кілків будьте обережні, щоб не вдарили молотком по руці чи пальцях.**
- Натягуйте дрот таким чином, щоб він не піднімався над землею.** У разі недотримання цієї вимоги ви можете зачепитися за дрот ногою, що призведе до травмування.
- Будьте обережні, щоб не затиснути пальці під час відкриття та закривання кришки клем.**
- Не торкайтеся ріжучих полотен газонокосарки, коли вони піднімаються або опускаються.** Ваші пальці може затиснути, що призведе до травмування.

30. **Будьте обережні, щоб не затиснути пальці під час відкриття та закривання кришки дисплея.**
31. **Не наближайте обличчя до коліс і ріжучих полотен газонокосарки, що обертаються.** Ваш одяг може затягнути в механізм, що призведе до задусення.
32. **Не дивіться на ріжучі полотна під час роботи пристрою.** Предмети, що відлітають, можуть потрапити вам в очі.
33. **Не торкайтеся коліс, що обертаються.** Ваші пальці можуть бути затиснуті, що призведе до травмування.
34. **Правильно встановлюйте ріжучі полотна газонокосарки згідно із цією інструкцією з експлуатації.** У разі недотримання цієї вимоги ріжучі полотна газонокосарки можуть несподівано зіскочити, що призведе до травмування.
35. **Під час перенесення тримайте пристрій ріжучими полотнами газонокосарки назовні, подалі від вашого тіла.** Недотримання цієї вимоги може призвести до контакту вашого тіла з колесами та ріжучими полотнами газонокосарки та спричинити травмування.
36. **Під час перенесення тримайте його за ручку.** Якщо не тримати пристрій за ручку під час перенесення, його положення буде нестійким і він може впасти, що призведе до травмування.

Важливі правила техніки безпеки під час поводження з акумулятором

1. **Перш ніж розпочати користування газонокосаркою-роботом, прочитайте всі інструкції та ознайомтеся з попереджувальними знаками.**
2. **Якщо період роботи дуже покортшав, слід негайно припинити користування. Це може призвести до виникнення ризику перегріву, опіку та навіть вибуху.**
3. **Не слід зберігати й використовувати пристрій у місцях, де температура може сягнути чи перевищити 45 °C (113 °F).**
4. **Заборонено спалювати акумулятор, навіть якщо він повністю спрацьований. Нагрівання акумулятора може призвести до його вибуху.**
5. **Вбудовані літій-іонні акумулятори мають відповідати вимогам законодавчих актів про поводження з небезпечними товарами.**
Під час транспортування за допомогою комерційних перевезень, наприклад із залученням третьої сторони чи експедиторів, необхідно дотримуватись особливих вимог щодо пакування та маркування.
Під час підготування позиції до відправлення необхідно проконсультуватись зі спеціалістом з небезпечних матеріалів. Слід також дотримуватись вимог національного законодавства, які можуть бути більш суворими.
6. **Не використовуйте пристрій поблизу високовольтних ліній електропередач.** Це може призвести до несправності чи поломки пристрою або акумулятора.
7. **Зберігайте пристрій у безпечному та недоступному для дітей місці.**

8. **Ніколи не ремонтуйте пошкоджений акумулятор.** Ремонт акумулятора має виконувати тільки виробник або вповноважений постачальник послуг.

ЗБЕРІГАЙТЕ ЦІ ВКАЗІВКИ.

⚠ОБЕРЕЖНО: Використовуйте тільки акумулятори Makita. Використання акумуляторів, інших ніж оригінальні акумулятори Makita, або акумуляторів, конструкцію яких було змінено, може призвести до вибуху акумулятора і спричинити пожежу, травму або пошкодження. У зв'язку з цим також буде анульовано гарантію Makita на інструмент Makita і на зарядний пристрій.

Поради з забезпечення максимального строку експлуатації акумулятора

1. **Ніколи не заряджайте повторно повністю заряджений акумулятор.** Надмірне зарядження скорочує термін експлуатації акумулятора.
2. **Заряджайте акумулятор за навколишньої температури 10 - 40 °C (50 - 104 °F).** Перед тим як заряджати акумулятор, слід дати йому охолонути.
3. **Якщо акумулятор не використовувався протягом тривалого часу (понад шість місяців), його слід зарядити.**

Шум

Рівень шуму за шкалою А в типовому виконанні, визначений відповідно до стандарту EN50636-2-107:

Рівень звукового тиску (L_{pA}): 70 дБ (А) чи менше

Рівень звукової потужності (L_{WA}): 59 дБ (А)

Похибка (К): 3,1 дБ (А)

Рівень шуму під час роботи може перевищувати 80 дБ (А).

ПРИМІТКА: Заявлене значення шуму визначалося з використанням стандартних методів тестування й може використовуватися для порівняння пристроїв.

ПРИМІТКА: Заявлене значення шуму може також використовуватися для попереднього оцінювання впливу.

⚠ПОПЕРЕДЖЕННЯ: Залежно від умов використання фактичний рівень шуму під час роботи пристрою може відрізнятися від заявленого значення; особливо сильно на це впливає тип матеріалу, що оброблюється.

⚠ПОПЕРЕДЖЕННЯ: Забезпечте належні запобіжні заходи для захисту працівників, виходячи з оцінки рівня шуму в реальних умовах використання (слід брати до уваги всі складові робочого циклу, зокрема час, коли пристрій вимкнений або працює на холостому ході).

Декларації відповідності

Тільки для країн Європи

Декларації відповідності наведено в Додатку А цієї інструкції з експлуатації.

Частини пристрою

► Рис.2

1. Газонокосарка-робот
2. Кнопка «ЗУПИНКА»
3. Кришка дисплея
4. Заднє колесо
5. Світлодіод
6. Гніздо заряджання
7. Панель керування
8. Верхня кришка
9. Шасі
10. Вставний стрижень
11. Гумовий фіксатор
12. Переднє колесо
13. Перемикач живлення
14. Ручка
15. Кришка порту USB
(Не відкривати. Цей елемент призначений для сервісного обслуговування.)
16. Кожух леза
17. Основа леза
18. Ріжуче полотно газонокосарки
19. Захисна пластина
20. Зарядна станція
21. Основа станції
22. Контакт для заряджання
23. Кришка клем
24. Кожух станції
25. Індикатор станції
26. Захисна кришка дроту
27. Межовий дріт
28. Напрямний дріт
29. Дріт
30. Кілок
31. Роз'єм
32. З'єднувач
33. Адаптер змінного струму
(Форма штепселя залежить від регіону.)
34. Шланговий кабель
35. Гвинтовий кілок
(для кріплення зарядної станції)
36. Шестигранний ключ на 6 мм

Обладнання, яке продається окремо

⚠ОБЕРЕЖНО: Це допоміжне приладдя й насадки рекомендовано використовувати з обладнанням Makita, зазначеним у цьому посібнику. Використання будь-якого іншого допоміжного приладдя й обладнання може призвести до травмування. Використовуйте допоміжне приладдя й обладнання лише за призначенням.

Докладнішу інформацію про обладнання, яке продається окремо, можна знайти в каталозі, отримати від дилера або в нашому торговому представництві.

- Комплект ріжучих полотен
 - Комплект ріжучих полотен газонокосарки та фіксувальних гвинтів

- Дріт
- Набір для ремонту дроту
 - Комплект дроту, з'єднувачів і кілків
- Кілок
- З'єднувач

ПРИМІТКА: Деякі види обладнання, що продається окремо, із цього списку можуть входити до комплекту постачання пристрою як стандартне приладдя. Стандартне приладдя може залежати від країни, де було придбано пристрій.

ПІДГОТОВКА

Для використання цього пристрою необхідно провести описану нижче підготовку.

1. Підготовка робочої зони

Визначте ділянку, яку має косити газонокосарка-робот. Оточіть робочу зону межовим дротом і під'єднайте зарядну станцію до джерела живлення. Прокладіть напрямний дріт виходячи з ваших потреб.

Докладний опис відповідної процедури наведений у посібнику з установлення, який додається до цієї інструкції.

2. Початкове налаштування газонокосарки-робота

Під час першого використання газонокосарки-робота необхідно вибрати мову, дату й час, площу косіння та PIN-код. Докладний опис відповідної процедури наведений у посібнику з установлення, який додається до цієї інструкції.

3. Зарядження газонокосарки-робота

Заряд акумулятора газонокосарки-робота на момент постачання пристрою виробником є недостатнім. Перед використанням акумулятор слід зарядити.

Процедуру зарядження наведено в розділі «Зарядження газонокосарки-робота» (стор. 122) цього посібника.

Увімкнення та вимкнення живлення

Перемикач живлення розташований на дні газонокосарки-робота. Щоб увімкнути живлення, натисніть на бік перемикача з позначкою **I**; щоб вимкнути живлення, натисніть на бік перемикача з позначкою **O**.

► **Рис.3:** 1. Перемикач живлення

⚠ОБЕРЕЖНО: Коли газонокосарка-робот не працює (зокрема під час зберігання), обов'язково вимикайте вимикач живлення.

Якщо газонокосарку-робот з увімкненим живленням не використовувати протягом тривалого часу, акумулятор може надмірно розрядитися та стати непридатним для використання.

Зарядження газонокосарки-робота

Перевірка залишкового заряду акумулятора

- Натисніть кнопку «ЗУПИНКА».

Відкриється кришка дисплея.

► **Рис.4:** 1. Кнопка «ЗУПИНКА» 2. Кришка дисплея 3. Панель керування

- Увімкніть перемикач живлення газонокосарки-робота.





- Натисніть кнопку  на панелі керування.

З'явиться [Main menu (Головне меню)] (Головне меню).

Інформація про залишковий заряд акумулятора відображається в правому верхньому куті екрана.

Main menu (Головне меню)

► **Рис.5:** 1. Індикація залишкового заряду акумулятора

Індикація на РК-екрані	Залишок заряду акумулятора
	80 - 100 %
	60 - 80 %
	20 - 60 %
	0 - 20 %

Зарядження

- Увімкніть перемикач живлення газонокосарки-робота.

ПРИМІТКА: Зарядження відбувається лише тоді, коли перемикач живлення газонокосарки-робота ввімкнено.

ПРИМІТКА: Якщо акумулятор повністю розряджений, зарядження почнеться пізніше, ніж зазвичай.

ПРИМІТКА: Якщо акумулятор гарячий або холодний, зарядження не почнеться.

- Виконайте стикування газонокосарки-робота із зарядною станцією.

► **Рис.6:** 1. Зарядна станція 2. Світлодіод

Коли розпочнеться зарядження, світлодіодний індикатор почне блимати зеленим. Після завершення зарядження світлодіодний індикатор згасне.

Що слід знати, перш ніж почати користування пристроєм

Робочі умови

Переконайтеся, що зона косіння газонокосарки-робота задовольняє наведеним нижче вимогам.

- Висота трави не перевищує 65 мм.
Якщо трава є задовгою, її слід скосити заздалегідь.
- Відсутні перешкоди, як-от каміння, гілки чи інструменти.
Газонокосарка-робот може відкинути такі об'єкти або затягнути їх у свій механізм, що призведе до аварії або нещасного випадку.
- Відсутні калюжі.
Газонокосарка-робот може косити газон під час дощу, але до неї може прилипати мокра трава, а ймовірність ковзання на крутих схилах збільшується.
- Відсутні снігові замети.
Газонокосарка-робот може проковзувати по них і не працювати як належить.

Зарядна станція

Зарядна станція забезпечує заряджання газонокосарки-робота й подає сигнали на межовий і напрямний дроти.

Переконайтеся, що місце встановлення зарядної станції задовольняє наведеним нижче вимогам.

- Воно розташоване поблизу від джерела живлення.
- Місце встановлення розташоване на горизонтальній поверхні.
Нахил місця встановлення не має перевищувати $\pm 5^\circ$ від горизонталі.
- Місце має бути захищене від сонця.
- Установлюючи зарядну станцію безпосередньо на газоні, слідкуйте за тим, щоб він був підстриженим.
- Відстань до межового дроту має становити не менше ніж 3 м.

УВАГА: Не допускайте вигину основи станції.

Межовий дріт

Межовий дріт визначає межі зони, де газонокосарка-робот має здійснювати косіння.

Прокладіть межовий дріт уздовж межі ділянки, де газонокосарка-робот має здійснювати косіння.

Спосіб встановлення описаний у розділі «Встановлення межового дроту» посібника з установаження.

Напрямний дріт

Цей дріт направляє газонокосарку-робота під час її повернення до зарядної станції. Цей дріт також спрямовує газонокосарку до ділянок, де вона працює рідше через особливості місцевості тощо.

Спосіб установаження описаний у розділі «Встановлення напрямного дроту» посібника з установаження.

Лампова світлова сигналізація

Газонокосарка-робот і зарядна станція повідомляють про свій стан, використовуючи різні режими роботи своїх ламп.

► **Рис.7:** 1. Світлодіод 2. Індикатор станції

Газонокосарка-робот

Світлодіод	Стан
Зелений / блимання	Заряджання (гасне після завершення заряджання)
Білий / блимання	Робота (тривалість блимання визначається налаштуванням параметра [LED (Світлодіод)] (Світлодіод))
Червоний / блимання	Помилка
Жовтий / блимання	Режим очікування (за винятком таких випадків, як перебування в режимі очікування поза встановленим графіком часом роботи в процесі автоматичного косіння)
Не горить	Живлення вимкнено / акумулятор розряджений або інший стан, відмінний від зазначених вище

Зарядна станція



Індикатор станції	Стан
Червоний / постійне світло	Помилка
Червоний / блимання	Порушення з'єднання межового дроту
Зелений / постійне світло	Межовий дріт під'єднано належним чином

ЕКСПЛУАТАЦІЯ


Використання панелі керування

Якщо натиснути кнопку «ЗУПИНКА», відкриється кришка дисплея і можна буде користуватися панеллю керування.

► **Рис.8:** 1. РК-екран 2. Кнопки меню 3. Клавіші керування 4. Цифрові клавіші 5. Кнопка «ЗУПИНКА»

Кнопка / клавіша	Функція
Кнопки меню	 Повернення газонокосарки-робота до зарядної станції. Після натискання цієї кнопки виберіть потрібний спосіб повернення.
	 Відображає [Main menu (Головне меню)] (Головне меню).
	 Початок косіння. Після натискання цієї кнопки виберіть потрібний спосіб косіння.
Клавіші керування	 Вибір пунктів меню на екрані. Вибраний пункт меню підсвічується (з інверсією чорного та білого кольорів).
	 Повернення до попереднього екрана / операції.
	 Виконання вибраної команди.
Цифрові клавіші	 Введення цифр. Ці клавіші працюють, лише якщо передбачено введення цифрових значень.

Вибір і виконання пунктів меню на РК-екрані



Для виконання операцій на РК-екрані використовується переважно головне меню. Для відображення головного меню натисніть кнопку .

Main menu (Головне меню)

► **Рис.9:** 1. Дата 2. Час 3. Залишок заряду акумулятора 4. Висота різання 5. Вибране меню налаштувань 6. Значки меню налаштувань



Для операцій на РК-екрані використовуються клавіші керування й цифрові клавіші. Доступні кнопки / клавіші залежать від пунктів меню, які відображаються на екрані.

Якщо пункти меню відображаються в один рядок

Якщо пункти меню відображаються в один рядок, для вибору пункту використовуються клавіші , а виконання пункту здійснюється натисканням клавіші .

► **Рис.10:** 1. Вибраний пункт меню




Якщо пункти меню відображаються вертикально

Якщо пункти меню відображаються вертикально, для вибору пункту використовуються клавіші , а виконання пункту здійснюється натисканням клавіші .

► **Рис.11:** 1. Вибраний пункт меню



Якщо доступні подальші опції

Якщо поруч із вибраним пунктом меню відображаються трикутні значки стрілок, це означає, що для вибору доступні інші опції.

Виберіть потрібний варіант, натискаючи клавіші напрямку  () , що відповідають трикутним значкам стрілок на екрані, та підтвердьте вибір натисканням клавіші .

► **Рис.12**

Введення цифр

На екрані введення PIN-коду та для пунктів меню, які потребують введення числових значень, використовуйте для введення клавіші  і підтвердьте введення значення натисканням клавіші .

► **Рис.13**

ПРИМІТКА: У разі введення значення, яке складається з кількох цифр, цифри слід вводити по порядку починаючи з найвищого розряду (або першої цифри). Якщо ви припустилися помилки, введіть довільні значення всіх цифр, після чого введіть правильні цифри наново.

Початок косіння

▲ ПОПЕРЕДЖЕННЯ: Під час роботи газонокосарки-робота дотримуйтеся наведених нижче вимог.

- Пильнуйте, щоб ваші руки та ноги не потрапили під шасі, і не зазирайте під шасі.
- Обличчя й руки мають перебувати на безпечній відстані від шин, що обертаються.
- Не пускайте в робочу зону дітей і домашніх тварин.

УВАГА: Газонокосарка-робот призначена лише для косіння газонів. Заздалегідь видаліть із робочої зони весь бур'ян.

УВАГА: Заздалегідь приберіть із робочої зони сторонні предмети, як-от дрібні камені та гілки, які можуть заважати роботі газонокосарки-робота.

УВАГА: Пристрій не зможе почати косіння, якщо індикатор станції не горить або горить чи блимає червоним.

Можливо, у зарядній станції виникла помилка або межовий дріт обірваний. Якщо індикатор станції блимає червоним, перевірте наведені нижче пункти.

- Чи під'єднаний адаптер змінного струму до розетки живлення?
- Чи під'єднаний шланговий кабель належним чином до адаптера змінного струму та зарядної станції?
- Чи правильно з'єднані зарядна станція та межовий дріт?
- Чи немає розриву кола в межовому дроті?
- Чи правильно під'єднані всі роз'єми та з'єднувачі межового дроту?

Можливо, сталася тимчасова помилка через блискавку чи інші причини або через спрацювання температурного захисту зарядної станції. Якщо індикатор станції світиться червоним, виконайте наведені нижче дії.

- Від'єднайте шланговий кабель від зарядної станції, зачекайте, доки індикатор станції не згасне, а потім знову під'єднайте шланговий кабель.
- Якщо це не вирішить проблему, під'єднайте шланговий кабель через деякий час.

► Рис.14: 1. Індикатор станції

Заводські налаштування за замовчуванням наведено далі. Щоб змінити налаштування за замовчуванням, ознайомтеся з інструкціями щодо основних параметрів налаштувань у розділі «МЕНЮ НАЛАШТУВАНЬ» (стор. 125).

Основний параметр налаштувань	Початкове значення
Mowing area (Площа косіння)	Площа, встановлена початковим налаштуванням
Cutting height (Висота різання)	Постійна (60 мм)
Boundary overreach (Вихід за межу)	32 см
Spiral cutting (Спіральне косіння)	Увімкнено

Як негайно почати косіння

Щоб негайно почати косіння, виконайте операцію початку косіння на панелі керування.

1. Натисніть кнопку «ЗУПИНКА».

Відкриється кришка дисплея.

- Рис.15: 1. Кнопка «ЗУПИНКА» 2. Кришка дисплея 3. Панель керування

2. Натисніть кнопку  на панелі керування.

3. Виберіть потрібну опцію.

Опція	Опис
Auto mowing (Автоматичне косіння)	Автоматичне косіння та заряджання. Коли залишковий заряд акумулятора стає низьким, газонокосарка-робот автоматично повертається до зарядної станції та заряджається. Після завершення заряджання пристрій поновлює косіння. Робота в цьому режимі виконується протягом встановленого користувачем запланованого періоду косіння.
Mowing without charging (Косіння без заряджання)	Косіння без заряджання. Якщо заряд акумулятора закінчиться в процесі роботи, пристрій зупиняється. Ви можете встановити час косіння для косіння без заряджання. (Until battery empty (Доки не розрядиться акумулятор) / For 30 min (Протягом 30 хвилин) / For 60 min (Протягом 60 хвилин) / For 90 min (Протягом 90 хвилин) / For 120 min (Протягом 120 хвилин)) <ul style="list-style-type: none">• У разі вибору цієї опції косіння за графіком буде вимкнено.• Вибирайте цю опцію на додаткових ділянках.
Deactivate schedules (Вимкнути графіки)	Вимкнення косіння за графіком і негайний початок косіння. Ви можете вибрати період, протягом якого графіки не діятимуть. (For 24 hours (На 24 години) / For 3 days (На 3 дні) / For 7 days (На 7 днів))
Mowing - With spiral cutting (Косіння – з рухом по спіралі)	Пристрій починає косіння по спіралі з довільного місця. Виберіть [Auto mowing (Автоматичне косіння)] (Автоматичне косіння) для основної ділянки та [Mowing without charging (Косіння без заряджання)] (Косіння без заряджання) для додаткової ділянки.

ПРИМІТКА: Основною ділянкою називається робоча зона, де встановлено зарядну станцію, до якої газонокосарка-робот може автоматично повернутися. Додатковою ділянкою називається робоча зона, де немає досить широкого шляху для повернення газонокосарки-робота до зарядної станції і де газонокосарка-робот доводиться переносити в руках. Докладніші відомості наведено в розділі «Меню Start Mowing (Початок косіння)» (стор. 126) цього посібника.

4. Закрийте кришку дисплея.

Розпочнеться косіння. Під час роботи світлодіод блиматиме білим світлом.

ПРИМІТКА: Тривалість блимання світлодіоду визначається встановленим заздалегідь налаштуванням параметра [LED (Світлодіод)] (Світлодіод).

УВАГА: Закриваючи кришку дисплея, міцно натискайте на неї, доки не почуєте клацання.

Визначення дати й часу початку косіння

Встановіть дату й час, коли пристрій має виконати косіння, за допомогою зазначеного нижче пункту меню налаштувань і переведіть газонокосарку-робота в стан очікування.

[Top menu] (Верхнє меню) > [Main menu (Головне меню)] (Головне меню) > [Mowing preferences (Налаштування косіння)] (Налаштування косіння) > [Schedule (Графік)] (Графік)
Спосіб налаштування детально описаний у розділі «Меню Start Mowing (Початок косіння)» (стор. 126).

Припинення косіння


Зупинити косіння можна двома описаними нижче способами:

Зупинити косіння й залишатися на місці

Якщо натиснути кнопку «ЗУПИНКА» під час роботи пристрою, відкриється кришка дисплея й косіння буде зупинено.

- Рис.16: 1. Кнопка «ЗУПИНКА» 2. Кришка дисплея

Зупинити косіння й повернутися до зарядної станції (завершення)

1. Натисніть кнопку «ЗУПИНКА» під час роботи пристрою, після чого натисніть кнопку  на панелі керування.

- Рис.17: 1. Кнопка «ЗУПИНКА» 2. Кришка дисплея 3. Панель керування

2. Виберіть потрібну опцію.

Опція	Опис
Stay at charging station (Залишатися на зарядній станції)	Газонокосарка-робот повертається до зарядної станції та залишається там.
Schedule restart time (Встановити час поновлення роботи)	Газонокосарка-робот повертається до зарядної станції і знову розпочинає косіння, коли мине встановлений час.
Restart on schedule (Перезапустити за графіком)	Газонокосарка-робот повертається до зарядної станції і знову розпочинає косіння в день і час, встановлені графіком.

3. Закрийте кришку дисплея.

УВАГА: Закриваючи кришку дисплея, міцно натискайте на неї, доки не почуєте клацання.

МЕНЮ НАЛАШТУВАНЬ

Використовуйте три кнопки меню та клавіатуру на панелі керування, щоб налаштувати газонокосарку-робота відповідно до вибраних умов та мети використання. Цей розділ містить опис налаштувань, доступних у шести основних меню та численних підменю.

Верхнє меню, яке відображається на екрані після ввімкнення живлення (за винятком першого запуску пристрою).

► Рис.18

Кнопка	Назва меню	Функції, які можна налаштувати за допомогою підменю	Сторінка для довідки	
	Start mowing (Початок косіння)	Автоматичне косіння та заряджання.	126	
		Косіння без автоматичного заряджання.	126	
		Початок автоматичного косіння в бажаний час. (Косіння за графіком призупиняється.)	126	
		Косіння по спіралі.	127	
	Park (Паркування)	Повернення газонокосарки-робота до зарядної станції.	127	
		Повернення газонокосарки-робота до зарядної станції та поновлення роботи у встановлений час.	127	
		Повернення газонокосарки-робота до зарядної станції та поновлення роботи за заздалегідь встановленим графіком.	127	
	Main menu (Головне меню)	Mowing preferences (Налаштування косіння)	Зміна та реєстрація площі косіння.	128
			Встановлення графіка косіння.	128
			Визначення висоти косіння.	129
		Navigation preferences (Налаштування навігації)	Налаштування періоду активного пошуку сигналу прямого дроту.	129
			Косіння трави поруч із межею.	130
			Налаштування відстані руху до точки початку косіння.	130
			Вибір способу від'їзду від зарядної станції.	130
			Регулювання кутів від'їзду від зарядної станції.	131
			Регулювання зміщення під час навігації зі зміщенням.	132
		Security (Безпека)	Косіння нескошеної трави.	133
			Налаштування тривалості звукового сигналу.	133
			Зміна PIN-коду.	133
			Запобігання завадам для сигналів дроту.	133
		Others (Інше)	Захист газонокосарки-робота від крадіжки.	134
			Збереження / завантаження користувацьких налаштувань.	134
			Зміна налаштувань дати й часу.	134
Зміна мови дисплея.	135			
Скидання користувацьких налаштувань.	135			
Перегляд відомостей про виріб.	135			
Керування часом увімкнення / вимкнення світлодіода.	135			
Перегляд докладної інформації про помилки в роботі пристрою.	135			

Меню Start Mowing (Початок косіння)

⚠ОБЕРЕЖНО: Під час першого запуску газонокосарки-робота після того, як у зоні косіння буде проведено необхідну підготовку – заздалегідь встановлено дроти, обов'язково дайте газонокосарці-роботу автоматично від'їхати від зарядної станції, до якої її було пристиковано.

Під час автоматичного від'їзду газонокосарки-робота від зарядної станції газонокосарка зберігає у своїй пам'яті параметри магнітного поля і здійснює автономне керування, щоб потім правильно виконувати операцію стикування. Якщо не зробити цього, газонокосарка-робот може бути не в змозі правильно виконати стикування після повернення або може працювати неправильно.

Виберіть і використайте один із двох наведених нижче способів здійснити автоматичний від'їзд газонокосарки-робота від зарядної станції.

- Виконайте стикування повністю зарядженої газонокосарки-робота із зарядною станцією протягом заздалегідь призначеного часу роботи (або в будь-який час за допомогою підменю [Deactivate schedules (Вимкнути графіки)] (Вимкнути графіки)), після чого подайте команду почати роботу за допомогою меню [Start mowing (Початок косіння)] (Початок косіння). Докладніші відомості наведено в розділі «Меню Start Mowing (Початок косіння)» (стор. 126).
- Для перевірки зареєструйте спосіб від'їзду в підменю [Mower departing points (Точки від'їзду газонокосарки)] (Точки від'їзду газонокосарки) меню [Navigation preferences (Налаштування навігації)] (Налаштування навігації) і виконайте пробну навігацію. Докладніші відомості наведено в розділі «Вибір способу від'їзду від зарядної станції» (стор. 130).

Автоматичне косіння та заряджання

[Top menu] (Верхнє меню) > [Start mowing (Початок косіння)] (Початок косіння) > [Auto mowing (Автоматичне косіння)] (Автоматичне косіння)

Косіння газону на основній ділянці, оточеній межовим дротом, здійснюється автоматично. Якщо вибрано це меню, керування газонокосаркою-роботом здійснюється автоматично згідно з налаштуваннями, встановленими кожним меню. Навіть якщо залишковий заряд акумулятора стане низьким, газонокосарка-робот зможе автоматично повторити процедуру заряджання та продовжити косіння газону на цій ділянці.

Відомості про основну ділянку

Це робоча зона косіння, в межах якої розташована зарядна станція. Газонокосарка-робот продовжує рухатися в довільному напрямку й косити газон на цій ділянці, періодично повертаючись до зарядної станції та від'їжджаючи від неї.

► **Рис.19:** 1. Основна ділянка 2. Зарядна станція 3. Межовий дріт

- Натисніть кнопку  на панелі керування.

Відкриється підменю.

► **Рис.20**

- Виберіть [Auto mowing (Автоматичне косіння)] (Автоматичне косіння).

Після натискання клавіші на екрані з'явиться повідомлення [Close the display cover to start mowing. (Закрийте кришку дисплея, щоб почати косіння.)] (Закрийте кришку дисплея, щоб почати косіння.)

- Закрийте кришку дисплея.

Газонокосарка-робот розпочне косіння.

Косіння без автоматичного заряджання

[Top menu] (Верхнє меню) > [Start mowing (Початок косіння)] (Початок косіння) > [Mowing without charging (Косіння без заряджання)] (Косіння без заряджання)

Пристрій працюватиме автоматично протягом часу, визначеного заздалегідь, або доки не закінчиться заряд акумулятора. Використовуйте газонокосарку-робота із цим налаштуванням під час косіння додаткових ділянок, які не пов'язані з основною ділянкою. Крім того, використовуйте це налаштування на основній ділянці під час косіння лише протягом вибраного часу,

коли пристрою не потрібно повертатися до зарядної станції чи заряджатися.

Відомості про додаткову ділянку

Це окрема робоча зона косіння, яка оточена межовим дротом, але не з'єднана з основною ділянкою досить широким шляхом для переміщення газонокосарки-робота. Косіння здійснюється автоматично з одночасним пошуком сигналів дроту, але автоматичне повернення до зарядної станції є неможливим.

► **Рис.21:** 1. Основна ділянка 2. Зарядна станція 3. Межовий дріт 4. Шлях 5. Додаткова ділянка

УВАГА: Для використання газонокосарки-робота на додатковій ділянці слід заздалегідь перенести її на цю ділянку з основної ділянки вручну.

УВАГА: Щоб зарядити газонокосарку-робота, що працює на додатковій ділянці, зупиніть газонокосарку-робота, вимкніть живлення та перенесіть її на основну ділянку. Після перенесення газонокосарки-робота знову ввімкніть живлення та під'єднайте газонокосарку вручну до встановленої зарядної станції.

- Натисніть кнопку  на панелі керування.

Відкриється підменю.

- Виберіть [Mowing without charging (Косіння без заряджання)] (Косіння без заряджання).

Відкриється меню опцій.

- Виберіть потрібну опцію.

Опція	Опис
Until battery empty (Доки не розрядиться акумулятор)	Косіння здійснюється автоматично, доки не розрядиться акумулятор.
For 30 min (Протягом 30 хвилин)	Косіння здійснюється автоматично протягом 30 хвилин.
For 90 min (Протягом 90 хвилин)	Косіння здійснюється автоматично протягом 90 хвилин.

Після натискання клавіші на екрані з'явиться повідомлення [Close the display cover to start mowing. (Закрийте кришку дисплея, щоб почати косіння.)] (Закрийте кришку дисплея, щоб почати косіння.)

- Закрийте кришку дисплея.

Газонокосарка-робот розпочне косіння.

ПРИМІТКА: Якщо виконується команда [Until battery empty (Доки не розрядиться акумулятор)] (Доки не розрядиться акумулятор), газонокосарка-робот зупиниться там, де в неї розрядився акумулятор. Щоб зарядити газонокосарку-робота, під'єднайте її вручну до зарядної станції на основній ділянці.

Початок автоматичного косіння в бажаний час (із призупиненням косіння за графіком)

[Top menu] (Верхнє меню) > [Start mowing (Початок косіння)] (Початок косіння) > [Deactivate schedules (Вимкнути графіки)] (Вимкнути графіки)

Ви можете призупинити косіння за заздалегідь встановленим графіком на певний час, щоб використовувати газонокосарку-робота у автоматичному режимі, коли це буде вам зручно або необхідно. Зазвичай газонокосарка-робот здійснює та припиняє косіння згідно із заздалегідь встановленим графіком, але вибір цього пункту меню дає змогу використовувати газонокосарку-робота у автоматичному режимі поза графіком.

ПРИМІТКА: Після того як мине заданий час, заздалегідь встановлений графік буде знову ввімкнено і газонокосарка-робот знову почне працювати за цим графіком.

- Натисніть кнопку  на панелі керування.

Відкриється підменю.

- Виберіть [Deactivate schedules (Вимкнути графіки)] (Вимкнути графіки).

Відкриється меню опцій.

3. Виберіть потрібну опцію.

Опція	Опис
For 24 hours (На 24 години)	Призупинення косіння за встановленим графіком для газонокосарки-робота на 24 години.
For 3 days (На 3 дні)	Призупинення косіння за встановленим графіком для газонокосарки-робота на 3 дні.

Після натискання клавіші на екрані з'явиться повідомлення [Close the display cover to start mowing. (Закрийте кришку дисплея, щоб почати косіння.)] (Закрийте кришку дисплея, щоб почати косіння.).

4. Закрийте кришку дисплея.

Газонокосарка-робот розпочне косіння.

ПРИМІТКА: Щоб зупинити косіння протягом установленого терміну, здійсніть керування газонокосаркою-роботом у ручному режимі, наприклад, натискаючи кнопку «ЗУПИНКА» на газонокосарці-роботі, за допомогою меню [Park (Паркування)] (Паркування) тощо.

Косіння по спіралі

[Top menu] (Верхнє меню) > [Start mowing (Початок косіння)] (Початок косіння) > [Mowing - With spiral cutting (Косіння – з рухом по спіралі)] (Косіння – з рухом по спіралі)

Косіння розпочинається по спіральній траєкторії від проблемної точки в робочій зоні, наприклад місця, де трава є густою або висота трави є нерівномірною через нескошену траву, тощо. Після руху по спіралі для забезпечення інтенсивного косіння газону в певному місці газонокосарка-робот переходить у звичайний режим навігації та продовжує косіння всієї ділянки.

Звичайний шлях і спіральний шлях

Газонокосарка-робот зазвичай розраховує свій шлях автоматично і здійснює рух за випадковим шляхом, що складається з прямих відрізків, для забезпечення рівномірного косіння газону. Однак ви можете встановити пріоритет і забезпечити інтенсивне косіння проблемної ділянки для досягнення гарного кінцевого результату, розпочавши спіральне косіння з певного місця, наприклад там, де трава є густою, залишилася нескошеною або росте швидше, ніж в інших місцях.

► **Рис.22:** 1. Звичайний шлях 2. Спіральний шлях

1. Вимкніть живлення та помістіть газонокосарку-робота в місце, де потрібно розпочати спіральне косіння. Після цього ввімкніть перемикач живлення.

2. Натисніть кнопку  на панелі керування.

Відкриється підменю.

3. Виберіть [Mowing - With spiral cutting (Косіння – з рухом по спіралі)] (Косіння – з рухом по спіралі).

Відкриється меню опцій.

4. Виберіть потрібну опцію.

Опція	Опис
Auto mowing (Автоматичне косіння)	Пристрій виконує спіральне косіння на основній ділянці, а після завершення переходить до автоматичного косіння й заряджання.
Mowing without charging (Косіння без заряджання)	Пристрій виконує спіральне косіння, а після завершення продовжує автоматичне косіння протягом визначеного терміну без автоматичного заряджання.

Після натискання клавіші на екрані з'явиться повідомлення [Close the display cover to start mowing. (Закрийте кришку дисплея, щоб почати косіння.)] (Закрийте кришку дисплея, щоб почати косіння.).

5. Закрийте кришку дисплея.

Газонокосарка-робот розпочне косіння.

Налаштування паркування

ПРИМІТКА: Якщо ви не прокладаєте напрямні дроти в робочій зоні, рекомендується встановлювати період активного пошуку сигналу прямого дроту на «0» (нуль). Це забезпечує більш швидке повернення газонокосарки-робота до зарядної станції. Докладніші відомості наведено в розділі «Налаштування періоду активного пошуку сигналу прямого дроту» (стор. 129).

Повернення газонокосарки-робота до зарядної станції

[Top menu] (Верхнє меню) > [Park (Паркування)] (Паркування) > [Stay at charging station (Залишатися на зарядній станції)] (Залишатися на зарядній станції)

Газонокосарка-робот припиняє косіння й повертається до зарядної станції.

1. Натисніть кнопку  на панелі керування.

Відкриється підменю.

► **Рис.23**

2. Виберіть [Stay at charging station (Залишатися на зарядній станції)] (Залишатися на зарядній станції).

Після натискання клавіші на екрані з'явиться повідомлення [Close the display cover to return to the charging station. (Закрийте кришку дисплея для повернення до зарядної станції.)] (Закрийте кришку дисплея для повернення до зарядної станції.).

3. Закрийте кришку дисплея.

Газонокосарка-робот повернеться до зарядної станції.

Повернення газонокосарки-робота до зарядної станції та поновлення роботи у встановлений час

[Top menu] (Верхнє меню) > [Park (Паркування)] (Паркування) > [Schedule restart time (Встановити час поновлення роботи)] (Встановити час поновлення роботи)

Газонокосарка-робот повертається до зарядної станції і поновлює роботу, коли мине встановлений час.

1. Натисніть кнопку  на панелі керування.

Відкриється підменю.

2. Виберіть [Schedule restart time (Встановити час поновлення роботи)] (Встановити час поновлення роботи).

Відкриється екран введення значення.

3. Скористайтеся клавіатурою для введення потрібного значення часу.

► **Рис.24**

ПРИМІТКА: Ви можете ввести значення часу поновлення роботи від 0 до 99 годин. Початкове значення цього параметра – 3 години.

4. Натисніть клавішу для підтвердження введеного значення.

На екрані з'явиться повідомлення [Close the display cover to return to the charging station. (Закрийте кришку дисплея для повернення до зарядної станції.)] (Закрийте кришку дисплея для повернення до зарядної станції.).

5. Закрийте кришку дисплея.

Газонокосарка-робот повернеться до зарядної станції.

Повернення газонокосарки-робота до зарядної станції та поновлення роботи за заздалегідь встановленим графіком

[Top menu] (Верхнє меню) > [Park (Паркування)] (Паркування) > [Restart on schedule (Перезапустити за графіком)] (Перезапустити за графіком)

Газонокосарка-робот повертається до зарядної станції, після чого поновлює роботу за заздалегідь встановленим графіком косіння. Після повернення до зарядної станції газонокосарка-робот залишається в режимі очікування й автоматично залишає станцію, дотримуючись наступного заздалегідь установленого графіка косіння.

ПРИМІТКА: Якщо заряд акумулятора газонокосарки-робота є недостатнім, газонокосарка не розпочне косіння, навіть якщо цього вимагає заздалегідь установлений графік. Пристрій знову розпочне косіння після завершення заряджання.

ПРИМІТКА: Графік, який відображається на екрані, неможливо створити, змінити або видалити із цього меню. Щоб змінити графік, виберіть [Schedule (Графік)] (Графік) у меню [Mowing preferences (Налаштування косіння)] (Налаштування косіння) і виконайте налаштування наново.


1. Натисніть кнопку  на панелі керування.

Відкриється підменю. Графік косіння відображається поруч із пунктом [Restart on schedule (Перезапустити за графіком)] (Перезапустити за графіком). Дата й час, які відображаються на екрані, визначають встановлений графіком момент наступного запуску після повернення газонокосарки-робота до зарядної станції.

2. Виберіть [Restart on schedule (Перезапустити за графіком)] (Перезапустити за графіком).

Підтвердьте час запуску за графіком, який відображається на екрані, та продовжуйте налаштування.

► **Рис.25:** 1. Час наступного запуску за графіком

Після натискання клавіші  на екрані з'явиться повідомлення [Close the display cover to return to the charging station. (Закрийте кришку дисплея для повернення до зарядної станції.)] (Закрийте кришку дисплея для повернення до зарядної станції.).

3. Закрийте кришку дисплея.

Газонокосарка-робот повернеться до зарядної станції.

Налаштування косіння

Зміна та ресстрація зони косіння

[Top menu] (Верхнє меню) > [Main menu (Головне меню)] (Головне меню) > [Mowing preferences (Налаштування косіння)] (Налаштування косіння) > [Mowing area (Площа косіння)] (Площа косіння)

Цей пункт меню використовується, щоб змінити площу косіння, зареєстровану під час першого запуску газонокосарки-робота, або зареєструвати площу нової зони косіння. Газонокосарка-робот визначає оптимальну процедуру косіння та виконує ефективне косіння газону виходячи з установленної в цьому меню інформації про площу косіння.

УВАГА: Задайте правильну площу косіння. Якщо задане значення буде значно відрізнятися від фактичної площі косіння, це може призвести до появи некошених ділянок тощо.

1. Натисніть кнопку  на панелі керування.

Відкриється меню [Main menu (Головне меню)] (Головне меню).

2. Виберіть значок , який відображається на екрані.

► **Рис.26**




Відкриється підменю.

3. Виберіть [Mowing area (Площа косіння)] (Площа косіння).


► **Рис.27**

4. За допомогою клавіатури виберіть діапазон розмірів зони косіння.

► **Рис.28:** 1. Трикутні значки стрілок

ПРИМІТКА: Якщо поруч із показаним на екрані варіантом відображаються трикутні значки стрілок, натискайте клавіші   для відображення інших варіантів. Коли на екрані з'явиться потрібний варіант, натисніть клавішу  для підтвердження вибору.

5. Виконайте вказівки, що відображаються на екрані, та завершіть налаштування.

Коли на екрані з'явиться повідомлення [Saved successfully. (Дані успішно збережено.)] (Дані успішно збережено.), натисніть клавішу .

Встановлення графіка косіння

[Top menu] (Верхнє меню) > [Main menu (Головне меню)] (Головне меню) > [Mowing preferences (Налаштування косіння)] (Налаштування косіння) > [Schedule (Графік)] (Графік)

Встановіть графік косіння на тиждень заздалегідь, щоб здійснювати косіння з урахуванням погодних умов і особливостей вашого способу життя. Належний план робіт допоможе також оптимізувати частоту косіння та довше підтримувати газон у доброму стані.

▲ ОБЕРЕЖНО: Складайте щоденні та тижневі графіки роботи пристрою таким чином, щоб робота відбувалася в неробочий час або коли поблизу нікого немає. Плануйте роботу пристрою таким чином, щоб уникнути зіткнень з нічними тваринами. Косіння може спричинити травмування людей або диких тварин.

ПРИМІТКА: Підберіть добре збалансований графік, щоб уникнути надто активного руху газонокосарки, що призведе до трамбування газону. Замість косіння протягом тривалого часу використовуйте графік із часовими інтервалами, розпланованими таким чином, щоб перенаправити рух пристрою й дати відпочинок перевантаженим ділянкам.

1. Натисніть кнопку  на панелі керування.

Відкриється меню [Main menu (Головне меню)] (Головне меню).



2. Виберіть значок , який відображається на екрані.

Відкриється підменю.

3. Виберіть [Schedule (Графік)] (Графік).

Відкриється екран налаштування тижневого графіка.

4. Скористайтеся клавіатурою, щоб вибрати день для встановлення графіка.

Натискайте клавіші   для вибору потрібного дня, після чого натисніть клавішу .

Ви можете вибрати одразу кілька днів. Назви вибраних днів на екрані позначаються підкресленням.

► **Рис.29:** 1. Індикація вибору дня 2. Часовий інтервал, на який графіком заплановане косіння 3. Часовий інтервал, на який косіння не заплановане

ПРИМІТКА: Після того як буде вибрано дні та встановлено докладний часовий графік, на екрані відобразатиметься зареєстрований розклад робіт для кожного дня. Часові інтервали, на які робіт не заплановано, відображаються білим кольором.

5. Виберіть [Time schedule (Часовий графік)] (Часовий графік).

Відкриється екран налаштування часового графіка.

6. Виберіть потрібну опцію.

Опція	Опис
Work 24 hours (Робота протягом 24 годин)	Газонокосарка-робот працює впродовж усієї доби. Якщо вибрано цей варіант, у полі [Schedule 1: (Графік 1:)] (Графік 1:) буде встановлено прапорець, а часовий інтервал відобразатиметься як [00:00] - [24:00].
Park 24 hours (Паркування протягом 24 годин)	Газонокосарка-робот залишається запаркованою впродовж усієї доби. Якщо вибрано цей варіант, прапорці з полів [Schedule 1: (Графік 1:)] (Графік 1:) і [Schedule 2: (Графік 2:)] (Графік 2:) буде знято, а часовий інтервал відобразатиметься як [00:00] - [00:00].
Schedule 1: (Графік 1:)	Газонокосарка-робот працює протягом встановленого часу.
Schedule 2: (Графік 2:)	Газонокосарка-робот працює протягом встановленого часу.

► **Рис.30**

Налаштування графіків

(1) Скористайтеся клавіатурою та встановіть прапорець у полі того графіка, який ви хочете налаштувати.

(2) Використовуйте клавіші    , щоб вибрати потрібне поле для введення годин або хвилин.

(3) Скористайтеся клавіатурою для введення значення часу.

(4) Повторіть кроки 2 та 3, щоб ввести значення в усіх полях для введення годин і хвилин.

УВАГА: Не забудьте встановити прапорець у відповідному полі, щоб отримати можливість налаштувати графіки.

УВАГА: Часові інтервали, введені в рядках [Schedule 1: (Графік 1:)] (Графік 1:) та [Schedule 2: (Графік 2:)] (Графік 2:) не повинні перекриватися.

7. Виберіть [Verify (Підтвердити)] (Підтвердити).

Коли на екрані з'явиться повідомлення [Saved successfully. (Дані успішно збережено.)] (Дані успішно збережено.), натисніть клавішу .

Рекомендована тривалість роботи для вибраної площі косіння

У цій таблиці наведено орієнтовні значення часу роботи, рекомендовані для категорії, до якої за розміром належить ваша зона косіння. Складайте власні щоденні та тижневі графіки відповідно до ваших потреб.

Площа зони косіння (м ²)	Кількість робочих днів на тиждень	Кількість годин роботи на день	Приклади графіка
500	5	5	07:00 - 12:00
	7	3,5	07:00 - 10:30
750	5	7,5	07:00 - 14:30
	7	5,5	07:00 - 12:30
1 000	5	10	07:00 - 17:00
	7	7	07:00 - 14:00
1 500	5	14,5	07:00 - 21:30
	7	10,5	07:00 - 17:30
2 000	5	19,5	04:00 - 23:30
	7	14	07:00 - 21:00
2 500	6	20	03:00 - 23:00
	7	17,5	05:00 - 22:30
3 000	7	21	02:00 - 23:00
3 500	7	24	00:00 - 24:00

Визначення висоти косіння

[Top menu] (Верхнє меню) > [Main menu (Головне меню)] (Головне меню) > [Mowing preferences (Налаштування косіння)] (Налаштування косіння) > [Cutting height (Висота різання)] (Висота різання)

Встановіть висоту косіння вручну або за допомогою функції Auto (Автоматично). Газонокосарка-робот автоматично регулює висоту ріжучих полотен відповідно до заданої висоти трави.

УВАГА: Якщо одразу скосити високу траву коротко, трава може загинути або скошена трава може застрягти всередині газонокосарки-робота.

ПРИМІТКА: Не намагайтеся підрізати газон із високою травою за один прохід. Натомість косіть газон поступово, з інтервалом один-два дні між сеансами косіння, доки трава газону не стане рівномірно короткою. За один сеанс косіння висота трави має зменшуватися не більш ніж на 5 мм. Установлюючи належне значення висоти трави й частоти косіння, можна зменшити навантаження на газон і ступінь його пошкодження для підтримання гарного вигляду газону.

ПРИМІТКА: Максимальна висота косіння, яку можна задати в налаштуваннях газонокосарки-робота, становить 60 мм. Якщо на початку косіння висота трави перевищує це максимальне значення, скосіть траву до висоти не більше 65 мм, використовуючи звичайну газонокосарку Makita або інший пристрій, перш ніж запускати газонокосарку-робота.

► Рис.31

1. Натисніть кнопку  на панелі керування.

Відкриється меню [Main menu (Головне меню)] (Головне меню).

2. Виберіть значок , який відображається на екрані.

Відкриється підменю.

3. Виберіть [Cutting height (Висота різання)] (Висота різання).

Відкриється екран вибору меню.

4. Виберіть потрібне меню.

Меню	Опис
Manual (consistent) (Вручну (постійна висота))	Задає постійну висоту косіння.
Auto (Автоматично)	Після введення значень висоти трави на початку та наприкінці косіння газонокосарка-робот здійснює автоматичне покрокове регулювання висоти ріжучих полотен.

Відкриється екран введення значення висоти косіння.

5. Використовуйте клавіші    , щоб змінити висоту косіння.

Коли на екрані буде показано потрібне значення висоти, натисніть клавішу для підтвердження налаштування. Якщо на екрані відображається декілька полів для введення значень, виберіть значення всіх полів і натисніть клавішу .

Екран введення значень меню [Manual (consistent) (Вручну (постійна висота))] (Вручну (постійна висота))

► Рис.32

Екран введення значень меню [Auto (Автоматично)] (Автоматично)

► Рис.33: 1. Висота трави на початку роботи 2. Потрібна висота трави

6. Виконайте вказівки, що відображаються на екрані, та завершіть налаштування.

Коли на екрані з'явиться повідомлення [Saved successfully. (Дані успішно збережено.)] (Дані успішно збережено.), натисніть клавішу .

Налаштування навігації

⚠ ОБЕРЕЖНО: Під час першого запуску газонокосарки-робота після того, як у зоні косіння буде проведено необхідну підготовку – заздалегідь встановлено дроти, обов'язково дайте газонокосарці-роботу автоматично від'їхати від зарядної станції, до якої її було пристиковано.

Під час автоматичного від'їзду газонокосарки-робота від зарядної станції газонокосарка зберігає у своїй пам'яті параметри магнітного поля і здійснює автономне керування, щоб потім правильно виконувати операцію стикування. Якщо не зробити цього, газонокосарка-робот може бути не в змозі правильно виконати стикування після повернення або може працювати неправильно.

Виберіть і використайте один із двох наведених нижче способів здійснити автоматичний від'їзд газонокосарки-робота від зарядної станції.

- Виконайте стикування повністю зарядженої газонокосарки-робота із зарядною станцією протягом заздалегідь призначеного часу роботи (або в будь-який час за допомогою підменю [Deactivate schedules (Вимкнути графіки)] (Вимкнути графіки)), після чого подайте команду почати роботу за допомогою меню [Start mowing (Початок косіння)] (Початок косіння). Докладніші відомості наведено в розділі «Меню Start Mowing (Початок косіння)» (стор. 126).
- Для перевірки зареєструйте спосіб від'їзду в підменю [Mower departing points (Точки від'їзду газонокосарки)] (Точки від'їзду газонокосарки) меню [Navigation preferences (Налаштування навігації)] (Налаштування навігації) і виконайте пробну навігацію. Докладніші відомості наведено в розділі «Вибір способу від'їзду від зарядної станції» (стор. 130).

Налаштування періоду активного пошуку сигналу напрямного дроту



[Top menu] (Верхнє меню) > [Main menu (Головне меню)] (Головне меню) > [Navigation preferences (Налаштування навігації)] (Налаштування навігації) > [Active search period for guide wire (Період активного пошуку напрямного дроту)] (Період активного пошуку напрямного дроту)

Встановіть період, протягом якого газонокосарка-робот здійснюватиме активний пошук сигналу керування від напрямного дроту.

ПРИМІТКА: Під час повернення до зарядної станції газонокосарка-робот виявляє сигнал, який передає напрямний дріт, і використовує цей сигнал для ефективного прокладання шляху повернення до станції.

ПРИМІТКА: Якщо сигнал від прямого дроту не вдається виявити протягом періоду активного пошуку, газонокосарка-робот переходить у режим пошуку в широкому діапазоні сигналів, який включає сигнал від межового дроту, і пристрій повертається до зарядної станції, використовуючи знайдений сигнал керування.

ПРИМІТКА: Якщо ви не прокладаєте напрямні дроти в робочій зоні, рекомендується встановлювати період активного пошуку сигналу прямого дроту на «0» (нуль).

1. Натисніть кнопку  на панелі керування. Відкриється меню [Main menu (Головне меню)] (Головне меню).
2. Виберіть значок , який відображається на екрані. Відкриється підменю.
3. Виберіть [Active search period for guide wire (Період активного пошуку прямого дроту)] (Період активного пошуку прямого дроту).

► **Рис.34**


Відкриється екран введення значення.

4. Скористайтеся клавіатурою для введення потрібної тривалості періоду пошуку.

► **Рис.35**

ПРИМІТКА: Ви можете задати тривалість періоду активного пошуку в межах від 0 до 10 хвилин. Початкове значення цього параметра – 10 хвилин. У разі введення значення, яке перевищує максимальне, його буде автоматично замінено на максимальне значення.

5. Натисніть клавішу  для підтвердження введеного значення.

Коли на екрані з'явиться повідомлення [Saved successfully. (Дані успішно збережено.)] (Дані успішно збережено.), натисніть клавішу .

Косіння трави поруч із межею



[Top menu] (Верхнє меню) > [Main menu (Головне меню)] (Головне меню) > [Navigation preferences (Налаштування навігації)] (Налаштування навігації) > [Boundary overreach (Вихід за межу)] (Вихід за межу)

Відрегулюйте відстань, на яку газонокосарка-робот має заїжджати за межовий дріт, щоб забезпечити чисте косіння поруч із межею.

Рух газонокосарки-робота поруч із межею

Коли газонокосарка-робот наближається до межового дроту, встановленого навколо зони косіння, вона виявляє сигнал від дроту та готується змінити напрямок руху. Якщо задано параметр Boundary overreach (Вихід за межу), газонокосарка-робот косить газон, заїжджаючи на певну відстань за дріт, після чого повертається в обмежену дротом робочу зону, автоматично розвертається і продовжує косіння. Встановивши відповідне значення виходу за межу, можна забезпечити високу якість косіння газону таким чином, щоб біля межі ділянки не залишалася нескошеної трави.

► **Рис.36:** 1. Межовий дріт 2. Вихід за межу 3. Сигнал дроту 4. Шлях косіння


1. Натисніть кнопку  на панелі керування. Відкриється меню [Main menu (Головне меню)] (Головне меню).
2. Виберіть значок , який відображається на екрані. Відкриється підменю.
3. Виберіть [Boundary overreach (Вихід за межу)] (Вихід за межу).

Відкриється екран введення значення.


4. Скористайтеся клавіатурою для введення відстані, на яку газонокосарка-робот має заїжджати за межовий дріт.


► **Рис.37**

ПРИМІТКА: Ви можете ввести значення виходу за межу від 20 до 50 см.

ПРИМІТКА: У разі введення значення, яке є меншим за нижню межу діапазону налаштувань, на екрані з'явиться повідомлення [Invalid input. (Введено недопустиме значення.)] (Введено недопустиме значення.). Виберіть [OK] і натисніть клавішу . Знову відкриється екран введення значення.

ПРИМІТКА: У разі введення значення, яке є більшим за верхню межу діапазону налаштувань, його буде автоматично замінено на максимальне значення.

5. Натисніть клавішу  для підтвердження введеного значення.

Коли на екрані з'явиться повідомлення [Saved successfully. (Дані успішно збережено.)] (Дані успішно збережено.), натисніть клавішу .

Налаштування відстані руху до точки початку косіння



[Top menu] (Верхнє меню) > [Main menu (Головне меню)] (Головне меню) > [Navigation preferences (Налаштування навігації)] (Налаштування навігації) > [Departure position (Положення від'їзду)] (Положення від'їзду)

Встановіть відстань, на яку має від'їхати газонокосарка-робот від зарядної станції, перш ніж розпочати косіння. Газонокосарка-робот спочатку від'їжджає від зарядної станції без косіння і починає косити лише після того, як від'їде на задану цим параметром відстань.


Чому необхідно від'їжджати до точки початку косіння?

Коли газонокосарка-робот від'їжджає від зарядної станції, вона розпочинає косити траву не одразу, а після того як від'їде на певну відстань від станції. Встановлення місця початку роботи на певній відстані дає змогу уникнути накладання або систематичного відхилення робочих шляхів та більш ефективно обробляти важкодоступні ділянки.


► **Рис.38:** 1. Зарядна станція 2. Положення початку роботи 3. Відстань руху


1. Натисніть кнопку  на панелі керування. Відкриється меню [Main menu (Головне меню)] (Головне меню).
 2. Виберіть значок , який відображається на екрані. Відкриється підменю.
 3. Виберіть [Departure position (Положення від'їзду)] (Положення від'їзду).
- Відкриється екран введення значення.
4. Скористайтеся клавіатурою для введення відстані, на яку має від'їжджати газонокосарка-робот, перш ніж розпочати косіння.
- **Рис.39**

ПРИМІТКА: Ви можете ввести значення положення від'їзду від 80 до 300 см.

ПРИМІТКА: У разі введення значення, яке є меншим за нижню межу діапазону налаштувань, на екрані з'явиться повідомлення [Invalid input. (Введено недопустиме значення.)] (Введено недопустиме значення.). Виберіть [OK] і натисніть клавішу . Знову відкриється екран введення значення.

ПРИМІТКА: У разі введення значення, яке є більшим за верхню межу діапазону налаштувань, його буде автоматично замінено на максимальне значення.

5. Натисніть клавішу  для підтвердження введеного значення.

Коли на екрані з'явиться повідомлення [Saved successfully. (Дані успішно збережено.)] (Дані успішно збережено.), натисніть клавішу .

Вибір способу від'їзду від зарядної станції

[Top menu] (Верхнє меню) > [Main menu (Головне меню)] (Головне меню) > [Navigation preferences (Налаштування навігації)] (Налаштування навігації) > [Mower departing points (Точки від'їзду газонокосарки)] (Точки від'їзду газонокосарки)

Вкажіть, як газонокосарка-робот має від'їжджати від зарядної станції та розпочинати косіння. Ви можете реєструвати та

змінювати пріоритет виконання до п'яти різних способів від'їзду, зокрема тип сигналу дроту, яким слід керуватися, а також відстань руху до точок від'їзду газонокосарки після від'їзду від станції.

Ефективне використання кількох точок від'їзду газонокосарки

Газонокосарка-робот може розпочинати косіння після звичайного від'їзду від зарядної станції або від'їжджати від станції вздовж межового або напрямного дроту на певну відстань і розпочинати роботу від цієї точки. Використання кількох різних способів від'їзду відповідно до форми та компонування робочої зони дає змогу уникнути накладання або систематичного відхилення робочих шляхів, швидко дістатися ділянок, які є важкодоступними у звичайному режимі навігації, і забезпечити рівномірне косіння газону на всій площі.

- **Рис.40:** 1. Зарядна станція 2. Межовий дріт 3. Напрямний дріт 4. Точки від'їзду газонокосарки

УВАГА: Пристикуйте газонокосарку-робота до зарядної станції, перш ніж налаштувати способи від'їзду.

1. Натисніть кнопку  на панелі керування.

Відкриється меню [Main menu (Головне меню)] (Головне меню).

2. Виберіть значок , який відображається на екрані.

Відкриється підменю.

3. Виберіть [Mower departing points (Точки від'їзду газонокосарки)] (Точки від'їзду газонокосарки).



Відкриється екран вибору меню.

4. Виберіть номер профілю для реєстрації способу від'їзду.

- **Рис.41:** 1. Уперед ліворуч уздовж межового дроту 2. Уперед праворуч уздовж межового дроту 3. Уперед уздовж напрямного дроту 1 4. Уперед уздовж напрямного дроту 2

Відкриється меню опцій.

5. Скористайтеся клавіатурою для введення потрібних умов у полях формату опцій, які відображаються на екрані.

Опція	Опис
Wire to trace: (Дріт для відстеження:)	Виберіть тип дроту, уздовж якого має рухатися газонокосарка-робот після від'їзду від зарядної станції. Використовуйте клавіші   для відображення потрібного типу дроту. Для звичайного від'їзду пристрою від зарядної станції без відстеження певного дроту виберіть [--].
Departure position: (Положення від'їзду:)	Введіть відстань, на яку має від'їжджати газонокосарка-робот від станції, перш ніж розпочати косіння. Ви можете ввести значення відстані від 0 до 800 м.
Probability (Імовірність)	Введіть імовірність застосування налаштованого профілю у відсотках.

- **Рис.42:** 1. Максимальне значення ймовірності, яке можна ввести


ПРИМІТКА: Якщо ввести наведені цифри, загальна ймовірність [Mower departing points (Точки від'їзду газонокосарки)] (Точки від'їзду газонокосарки) становить 60%. Що стосується решти 40%, газонокосарка-робот від'їжджає безпосередньо від зарядної станції. Кути від'їзду можна регулювати. Докладну інформацію про кути від'їзду наведено в розділі «*Регулювання кутів від'їзду від зарядної станції*».

ПРИМІТКА: Максимальне значення ймовірності, яке можна ввести для кожного профілю, відображається ліворуч від поля введення ймовірності. Введіть значення, яке не перевищує це максимальне значення. У разі введення значення, яке є більшим за верхню межу діапазону, його буде автоматично замінено на максимальне значення.

6. Виберіть [Test (Тест)] (Тест) і виконайте випробування роботи пристрою, перш ніж зареєструвати налаштування.


Виконайте вказівки, що відображаються на екрані, і завершіть випробування роботи пристрою.

Якщо результати випробування роботи пристрою є незадовільними, виконайте налаштування наново.

ПРИМІТКА: Щоб зареєструвати налаштування відстані після пробної навігації, збережіть звіт про випробування, дотримуючись інструкцій на екрані. Після появи повідомлення [Saved successfully. (Дані успішно збережено.)] (Дані успішно збережено.) натисніть клавішу , щоб завершити реєстрацію. Після завершення цієї реєстрації знову відкриється екран вибору меню.

ПРИМІТКА: Після завершення пробної навігації газонокосарка-робот автоматично зупиниться поруч із точкою від'їзду газонокосарки. Щоб виконати налаштування наново або зареєструвати новий профіль, знову пристикуйте газонокосарку-робота до зарядної станції вручну.

ПРИМІТКА: Щоб пропустити пробну навігацію, виберіть [Verify (Підтвердити)] (Підтвердити) та зареєструйте налаштування.

Коли на екрані з'явиться повідомлення [Saved successfully. (Дані успішно збережено.)] (Дані успішно збережено.), натисніть клавішу .

7. Повторіть кроки (4) - (6) і зареєструйте до п'яти профілів залежно від ваших потреб.

Регулювання кутів від'їзду від зарядної станції

[Top menu] (Верхнє меню) > [Main menu (Головне меню)] (Головне меню) > [Navigation preferences (Налаштування навігації)] (Налаштування навігації) > [Departure angles (Кути від'їзду)] (Кути від'їзду)

Задайте кути від'їзду під час звичайного від'їзду газонокосарки-робота від зарядної станції. Якщо вважати, що контакт стикування розташований відносно зарядної станції під кутом 0° (12 годин), ви можете встановити два діапазони кутів від'їзду в межах від 90° (3 години) до 270° (9 годин) за годинниковою стрілкою. Ви можете змінювати пріоритет застосування кожного кута від'їзду.

Що таке «ймовірність», яка визначає пріоритет застосування?

Значення ймовірності, отримане під час налаштування способу від'їзду та кутів від'їзду від зарядної станції, характеризує можливість того, що газонокосарка-робот вибере роботу з відповідними параметрами, у відсотках.

Наприклад, якщо під час налаштування кутів від'їзду було введено значення ймовірності 25 % та 75 % для діапазонів 1 і 2, існує 25 % ймовірність того, що газонокосарка-робот від'їжджатиме від станції під довільним кутом у діапазоні 1.

- **Рис.43:** 1. Діапазон від'їзду 1 2. Діапазон від'їзду 2 3. Зарядна станція

1. Натисніть кнопку  на панелі керування.

Відкриється меню [Main menu (Головне меню)] (Головне меню).

2. Виберіть значок , який відображається на екрані.

Відкриється підменю.

3. Виберіть [Departure angles (Кути від'їзду)] (Кути від'їзду).

Відкриється меню опцій.

4. Скористайтеся клавіатурою для введення потрібних умов у полях формату опцій, які відображаються на екрані.

Діапазон від'їзду можна встановити в діапазоні від 90° до 270°.

Опція	Опис
Exit range 1: (Діапазон від'їзду 1:)	Введіть 1-й діапазон кута від'їзду газонокосарки-робота від зарядної станції. (Ви також можете задати лише один діапазон.)
Exit range 2: (Діапазон від'їзду 2:)	Введіть 2-й діапазон кута від'їзду газонокосарки-робота від зарядної станції.
Probability (Імовірність)	Введіть ймовірність від'їзду газонокосарки-робота в кожному із заданих діапазонів кутів у відсотках.

- **Рис.44:** 1. Діапазон від'їзду 1 (1-й діапазон) 2. Діапазон від'їзду 2 (2-й діапазон) 3. Імовірність

Налаштування кутів від'їзду

- (1) Використовуйте клавіші    , щоб вибрати поля для введення значень кутів і ймовірності.

- (2) Скористайтеся клавіатурою для введення значень кутів і ймовірності.

- (3) Повторіть кроки 1 та 2, щоб ввести значення в усіх полях.

ПРИМІТКА: У разі введення лише значень [Exit range 1: (Діапазон від'їзду 1:)] (Діапазон від'їзду 1:) імовірність застосування автоматично дорівнює 100 %.

ПРИМІТКА: У разі введення лише значень [Exit range 1: (Діапазон від'їзду 1:)] (Діапазон від'їзду 1:) імовірність застосування діапазону [Exit range 1: (Діапазон від'їзду 1:)] (Діапазон від'їзду 1:) змінити неможливо. Якщо розпочати введення значень [Exit range 2: (Діапазон від'їзду 2:)] (Діапазон від'їзду 2:) після введення значень [Exit range 1: (Діапазон від'їзду 1:)] (Діапазон від'їзду 1:), імовірність застосування діапазону [Exit range 1: (Діапазон від'їзду 1:)] (Діапазон від'їзду 1:) можна буде змінити.

ПРИМІТКА: Завершіть вводити дані діапазону [Exit range 1: (Діапазон від'їзду 1:)] (Діапазон від'їзду 1:), перш ніж почати налаштування діапазону [Exit range 2: (Діапазон від'їзду 2:)] (Діапазон від'їзду 2:). Введення лише даних діапазону [Exit range 2: (Діапазон від'їзду 2:)] (Діапазон від'їзду 2:) є неможливим.

ПРИМІТКА: Імовірність застосування діапазону [Exit range 2: (Діапазон від'їзду 2:)] (Діапазон від'їзду 2:) розраховується автоматично таким чином, щоб її сума з імовірністю застосування діапазону [Exit range 1: (Діапазон від'їзду 1:)] (Діапазон від'їзду 1:) дорівнювала 100 %. Імовірність застосування діапазону [Exit range 1: (Діапазон від'їзду 1:)] (Діапазон від'їзду 1:) віднімається від 100 %, і результат віднімання автоматично відображається як імовірність застосування діапазону [Exit range 2: (Діапазон від'їзду 2:)] (Діапазон від'їзду 2:).

5. Виберіть [Verify (Підтвердити)] (Підтвердити) та зареєструйте налаштування.

Коли на екрані з'явиться повідомлення [Saved successfully. (Дані успішно збережено.)] (Дані успішно збережено.), натисніть клавішу .

Прилад налаштування [Mower departing points (Точки від'їзду газонокосарки)] (Точки від'їзду газонокосарки) та [Departure angles (Кути від'їзду)] (Кути від'їзду) від зарядної станції

Наприклад, якщо в підменю [Mower departing points (Точки від'їзду газонокосарки)] (Точки від'їзду газонокосарки) зареєстровано три способи від'їзду і для кожного з них встановлено ймовірність 20 %, сумарна ймовірність цих способів дорівнює 60 %. Залишкові 40 % припадають на ймовірність застосування діапазонів кутів від'їзду 1 і 2, заданих у підменю [Departure angles (Кути від'їзду)] (Кути від'їзду). Відповідно, якщо ввести 50 % та 50 % як значення ймовірності для діапазонів кутів від'їзду 1 та 2, ці залишкові 40 % ймовірності розподіляються – по 50 % на кожен із діапазонів 1 і 2. Таким чином, з точки зору загальної ймовірності ймовірність застосування діапазонів кутів від'їзду 1 та 2 розраховується як 20 % і 20 %.

У результаті газонокосарка-робот випадково застосовує кожен із трьох способів від'їзду, зареєстрованих у підменю [Mower departing points (Точки від'їзду газонокосарки)] (Точки від'їзду газонокосарки), та кожен із двох кутів від'їзду, зареєстрованих у підменю [Departure angles (Кути від'їзду)] (Кути від'їзду), з ймовірністю 20 %.

Регулювання зміщення під час навігації зі зміщенням

[Top menu] (Верхнє меню) > [Main menu (Головне меню)] (Головне меню) > [Navigation preferences (Налаштування навігації)] (Налаштування навігації) > [Line trace offset (Зміщення руху вздовж лінії)] (Зміщення руху вздовж лінії)

Під час руху вздовж межового дроту та напрямного дроту пристрій зміщується відносно дроту в межах заданого налаштування діапазону.

Що таке навігація зі зміщенням?

Газонокосарка-робот може пересуватися вздовж різних дротів, виявляючи сигнали від цих дротів. Навігація зі зміщенням передбачає поступове навмисне зміщення шляху пристрою відносно дроту-орієнтира під час такого руху з метою уникнути неодноразового проїзду коліс пристрою по одним і тим самим ділянкам газону. Газонокосарка-робот продовжує рух із випадковим зміщенням шляху в межах заданого діапазону, що дає змогу зменшити навантаження на певні ділянки газону.

► **Рис.45:** 1. Зарядна станція 2. Межовий дріт 3. Напрямний дріт 4. Лінія-орієнтир зовнішнього краю 5. Зміщення під час навігації зі зміщенням



ПРИМІТКА: Якщо робоча зона містить вузький шлях, виберіть максимальне значення зміщення, яке дасть газонокосарці-роботу змогу проходити цей шлях.

1. Натисніть кнопку  на панелі керування.

Відкриється меню [Main menu (Головне меню)] (Головне меню).

2. Виберіть значок , який відображається на екрані.

Відкриється підменю.

ПРИМІТКА: Якщо меню не відображається на екрані, скористайтеся клавішами   для прокручування екрана.

3. Виберіть [Line trace offset (Зміщення руху вздовж лінії)] (Зміщення руху вздовж лінії).

Відкриється меню опцій.

4. Встановіть прапорець навпроти назви дроту, щоб налаштувати зміщення шляху.

Опція	Опис
G1:	Цей параметр задає зміщення відносно шляху-орієнтира, заданого першим напрямним дротом. Що більшим є значення зміщення, то більшим буде діапазон зміщення пристрою відносно шляху-орієнтира.
G2:	Цей параметр задає зміщення відносно шляху-орієнтира, заданого другим напрямним дротом. Що більшим є значення зміщення, то більшим буде діапазон зміщення пристрою відносно шляху-орієнтира.
Boundary: (Межовий:)	Цей параметр задає зміщення відносно шляху-орієнтира, заданого межовим дротом. Що більшим є значення зміщення, то більшим буде діапазон зміщення пристрою відносно шляху-орієнтира.

► Рис.46

Якщо встановлено відповідний прапорець, поле для введення значення зміщення автоматично підсвічується.

5. Скористайтеся клавіатурою для введення потрібних умов у полях формату опцій, які відображаються на екрані.

► Рис.47

Ви можете ввести значення зміщення від 0 до 9. У таблиці нижче наведено приблизний діапазон фактичного зміщення для доступних значень зміщення. Фактичний діапазон зміщення може відрізнятися від наведеного в таблиці через умови експлуатації та інші умови.

Таблиця відповідності між значенням зміщення та зміщенням під час навігації

Значення зміщення	Зміщення під час навігації	Значення зміщення	Зміщення під час навігації
0	55 см	5	110 см
1	90 см	6	115 см
2	95 см	7	120 см
3	100 см	8	125 см
4	105 см	9	130 см

Ілюстрація коливання зміщення під час навігації

► **Рис.48:** 1. Межовий дріт 2. Лінія-орієнтир зовнішнього краю 3. Діапазон коливань зміщення під час навігації 4. 55 см 5. 110 см 6. 130 см

ПРИМІТКА: Лінія, на якій правий бік газонокосарки-робота виходить назовні за межовий дріт приблизно на 20 см, є лінією-орієнтиром зовнішнього краю. Зміщення під час навігації коливається з внутрішнього боку лінії-орієнтира зовнішнього краю, яка відіграє роль нуля.

6. Виберіть [Verify (Підтвердити)] (Підтвердити) та зареєструйте налаштування.

Коли на екрані з'явиться повідомлення [Saved successfully. (Дані успішно збережено.)] (Дані успішно збережено.), натисніть клавішу .

Косіння нескошеної трави

[**Top menu**] (**Верхнє меню**) > [**Main menu**] (**Головне меню**) > [**Navigation preferences**] (**Налаштування навігації**) > [**Spiral cutting**] (**Спіральне косіння**) > [**Spiral cutting**] (**Спіральне косіння**)

Коли під час косіння газонокосарка-робот виявляє ділянку з високою чи густою травою тощо, вона проходить цю ділянку по спіральній траєкторії, щоб забезпечити високу інтенсивність косіння трави. Косіння ділянок із густою травою по спіральній траєкторії дає змогу ефективно забезпечити високу якість косіння газону.

Пошук ділянок з густою травою

Газонокосарка-робот виявляє ділянки з густою або нескошеною травою за допомогою високочутливого контролю навантаження під час косіння трави. У разі виявлення такої ділянки газонокосарка-робот рухається від цієї точки назовні по спіральній траєкторії та здійснює інтенсивне косіння трави, щоб забезпечити високу якість і рівномірність косіння газону.

► **Рис.49:** 1. Ділянка з густою травою 2. Спіральний шлях



ПРИМІТКА: Газонокосарка-робот виконує спіральне косіння один раз за цикл заряджання. Після завершення заряджання й виїзду газонокосарки-робота із зарядної станції вона спершу здійснює косіння у звичайному режимі безперервно впродовж приблизно 30 хвилин. Якщо після цього буде виявлено густу або некосену траву, пристрій переходить у режим спірального косіння із центром у відповідній точці й після інтенсивного косіння трави повертається до звичайного режиму навігації.

1. Натисніть кнопку  на панелі керування.

Відкриється меню [Main menu (Головне меню)] (Головне меню).

2. Виберіть значок , який відображається на екрані.


Відкриється підменю.

ПРИМІТКА: Якщо меню не відображається на екрані, скористайтеся клавішами  /  для прокручування екрана.

3. Виберіть [Spiral cutting (Спіральне косіння)] (Спіральне косіння).

Відкриється меню опцій.


4. Виберіть потрібну опцію.

Встановіть прапорець для цієї опції та натисніть клавішу .

Опція	Опис
Spiral cutting (Спіральне косіння)	Увімкнення режиму спірального косіння.

► **Рис.50**

5. Виберіть [Confirm (Підтвердження)] (Підтвердження) та зареєструйте налаштування.

Коли на екрані з'явиться повідомлення [Saved successfully. (Дані успішно збережено.)] (Дані успішно збережено.), натисніть клавішу .

Налаштування безпеки

Налаштування тривалості звукового сигналу

[**Top menu**] (**Верхнє меню**) > [**Main menu**] (**Головне меню**) > [**Security**] (**Безпека**) > [**Alarm duration**] (**Тривалість звукового сигналу**) > [**Alarm duration**] (**Тривалість звукового сигналу**)

Встановіть тривалість звукового сигналу, який подається для різних словіщень або в разі помилки.

1. Натисніть кнопку  на панелі керування.

Відкриється меню [Main menu (Головне меню)] (Головне меню).

2. Виберіть значок , який відображається на екрані.

Відкриється екран введення PIN-коду.

3. Скористайтеся клавіатурою для введення PIN-коду.

► **Рис.51**

Відкриється підменю.

4. Виберіть [Alarm duration (Тривалість звукового сигналу)] (Тривалість звукового сигналу).

► **Рис.52**


Відкриється екран введення значення.

5. Скористайтеся клавіатурою для введення потрібного значення часу.

► **Рис.53**

ПРИМІТКА: Ви можете задати тривалість звукового сигналу в межах від 1 до 99 хвилин. Початкове значення цього параметра – 10 хвилин.

6. Натисніть клавішу  для підтвердження введеного значення.

Коли на екрані з'явиться повідомлення [Saved successfully. (Дані успішно збережено.)] (Дані успішно збережено.), натисніть клавішу .

Зміна PIN-коду

[**Top menu**] (**Верхнє меню**) > [**Main menu**] (**Головне меню**) > [**Security**] (**Безпека**) > [**Change PIN code**] (**Змінити PIN-код**) > [**Change PIN code**] (**Змінити PIN-код**)

Цей пункт меню використовується, щоб змінити поточний PIN-код на новий.

ПРИМІТКА: Якщо ви забули PIN-код, зверніться в наше торговельно-представництво або до місцевого дилера.

1. Натисніть кнопку  на панелі керування.

Відкриється меню [Main menu (Головне меню)] (Головне меню).

2. Виберіть значок , який відображається на екрані.

Відкриється екран введення PIN-коду.

3. Скористайтеся клавіатурою для введення поточного PIN-коду.

Відкриється підменю.


4. Виберіть [Change PIN code (Змінити PIN-код)] (Змінити PIN-код).

Відкриється екран введення значення.

5. Скористайтеся клавіатурою для введення нового PIN-коду.

► **Рис.54**

6. Введіть новий PIN-код ще раз для підтвердження.

Коли на екрані з'явиться повідомлення [The PIN code has been changed. (PIN-код змінено.)] (PIN-код змінено.), натисніть клавішу .

Запобігання завадам сигналів дроту

[**Top menu**] (**Верхнє меню**) > [**Main menu**] (**Головне меню**) > [**Security**] (**Безпека**) > [**Change wire signal**] (**Змінити сигнал дроту**) > [**Change wire signal**] (**Змінити сигнал дроту**)

Змініть канал надсилання сигналів, якщо він створює завади для сигналів дротів прилеглих робочих зон.

УВАГА: Пристикуйте газонокосарку-робота до зарядної станції, перш ніж змінювати канал.

1. Натисніть кнопку  на панелі керування.

Відкриється меню [Main menu (Головне меню)] (Головне меню).

2. Виберіть значок , який відображається на екрані.

Відкриється екран введення PIN-коду.

3. Скористайтеся клавіатурою для введення PIN-коду.

Відкриється підменю.

4. Виберіть [Change wire signal (Змінити сигнал дроту)] (Змінити сигнал дроту).


Відкриється меню опцій.

5. За допомогою клавіатури виберіть новий код каналу.

► **Рис.55**

ПРИМІТКА: Поруч із кодом каналу, який використовується зараз, відображається позначка. (Початкове значення цього параметра – [Channel 1 (Канал 1)] (Канал 1).) У разі зміни каналу виберіть канал без позначки.

6. Виконайте вказівки, що відображаються на екрані, та завершіть налаштування.

Коли на екрані з'явиться повідомлення [Dock the mower to the charging station. (Пристикуйте газонокосарку до зарядної станції.)] (Пристикуйте газонокосарку до зарядної станції.), виберіть [Confirm (Підтвердження)] (Підтвердження) і натисніть клавішу .

Коли на екрані з'явиться повідомлення [Completed. (Завершено.)] (Завершено.), натисніть клавішу .

Захист газонокосарки-робота від крадіжки

[Top menu] (Верхнє меню) > [Main menu (Головне меню)] (Головне меню) > [Security (Безпека)] (Безпека) > [Anti-theft (Захист від крадіжки)] (Захист від крадіжки)

Налаштуйте блокування роботи та функцію сповіщення газонокосарки-робота, щоб запобігти її крадіжці або неналежному використанню.

1. Натисніть кнопку  на панелі керування.

Відкриється меню [Main menu (Головне меню)] (Головне меню).

2. Виберіть значок , який відображається на екрані.

Відкриється екран введення PIN-коду.

3. Скористайтеся клавіатурою для введення PIN-коду.

Відкриється підменю.

4. Виберіть [Anti-theft (Захист від крадіжки)] (Захист від крадіжки).


Відкриється меню опцій.

5. Скористайтеся клавіатурою та встановіть прапорці навпроти потрібної опції.

Ви можете вибрати кілька опцій.

Опція	Опис
Stopped: PIN (Зупинка: PIN-код)	У разі примусової зупинки газонокосарки-робота для поновлення роботи потрібно ввести PIN-код.
Stopped: PIN & Alarm (Зупинка: PIN-код і звуковий сигнал)	У разі примусової зупинки газонокосарки-робота лунає звуковий сигнал і для поновлення роботи потрібно ввести PIN-код.
Lifted: PIN & Alarm (Піднімання: PIN-код і звуковий сигнал)	У разі піднімання газонокосарки-робота лунає звуковий сигнал і для поновлення роботи потрібно ввести PIN-код.
Tilted: PIN & Alarm (Нахил: PIN-код і звуковий сигнал)	У разі якщо кут нахилу газонокосарки-робота перевищує певне значення, лунає звуковий сигнал і для поновлення роботи потрібно ввести PIN-код.

6. Виберіть [Verify (Підтвердити)] (Підтвердити) та зареєструйте налаштування.

Коли на екрані з'явиться повідомлення [Saved successfully. (Дані успішно збережено.)] (Дані успішно збережено.), натисніть клавішу .

Інші налаштування

Збереження / завантаження користувацьких налаштувань

[Top menu] (Верхнє меню) > [Main menu (Головне меню)] (Головне меню) > [Others (Інше)] (Інше) > [Save and load preferences (Збереження й завантаження налаштувань)] (Збереження й завантаження налаштувань)

Ви можете зберегти до трьох користувацьких налаштувань, які ви створили та настроїли в меню налаштувань, і завантажити їх у будь-який час. Це дозволяє використовувати низку користувацьких налаштувань для перемикання відповідно до робочої зони та середовища.

ПРИМІТКА: Певні елементи (наприклад, дату й час, PIN-код тощо, установлені на екрані початкового налаштування) неможливо зберегти та завантажити.

1. Натисніть кнопку  на панелі керування.

Відкриється меню [Main menu (Головне меню)] (Головне меню).

2. Виберіть значок , який відображається на екрані.

Відкриється підменю.

3. Виберіть [Save and load preferences (Збереження й завантаження налаштувань)] (Збереження й завантаження налаштувань).

► Рис.56

Відкриється екран вибору меню.

4. Виберіть потрібне меню.

Меню	Опис
Load (Завантажити)	Завантаження збережених користувацьких налаштувань.
Save (Зберегти)	Збереження користувацьких налаштувань, які використовуються зараз.


Відкриється меню опцій.

5. Виберіть джерело завантаження користувацьких налаштувань або варіант місця збереження.

► Рис.57

ПРИМІТКА: Напис [Listed now (Вже додані)] (Вже додані) відображається справа від пунктів з уже зареєстрованими користувацькими налаштуваннями.

6. Виконайте вказівки, що відображаються на екрані, та завершіть налаштування.

Коли на екрані з'явиться повідомлення [Are you sure? (Ви впевнені?)] (Ви впевнені?), виберіть [Yes (Так)] (Так) і натисніть клавішу .

Зміна налаштувань дати й часу

[Top menu] (Верхнє меню) > [Main menu (Головне меню)] (Головне меню) > [Others (Інше)] (Інше) > [Date and time (Дата й час)] (Дата й час)

Цей пункт меню використовується для зміни налаштувань дати й часу газонокосарки-робота.

1. Натисніть кнопку  на панелі керування.

Відкриється меню [Main menu (Головне меню)] (Головне меню).

2. Виберіть значок , який відображається на екрані.

Відкриється підменю.

3. Виберіть [Date and time (Дата й час)] (Дата й час).

Відкриється екран вибору меню.

4. Використовуйте клавіші  для вибору потрібного пункту меню.

Виберіть потрібний формат для відображення на екрані.

Меню	Опис
Date format: (Формат дати:)	Вибір формату дати: [Year/Month/Day (Рік/Місяць/День)] (Рік/Місяць/День), [Month/Day/Year (Місяць/День/Рік)] (Місяць/День/Рік) або [Day/Month/Year (День/Місяць/Рік)] (День/Місяць/Рік).
Time format: (Формат часу:)	Перемикання між форматами часу [12 hours (12-годинний)] (12-годинний) та [24 hours (24-годинний)] (24-годинний).

► Рис.58

5. Виберіть [Next (Далі)] (Далі).

Відкриється екран введення дати й часу.

6. Скористайтеся клавіатурою для введення потрібних дати й часу.

► Рис.59


Введення дати й часу

(1) Використовуйте клавіші , щоб вибрати потрібне поле для введення дати або часу.

(2) Скористайтеся клавіатурою для введення року, місяця, дня або часу.

(3) Повторіть кроки 1 та 2, щоб ввести значення в усіх полях, які треба змінити.



7. Виберіть [Verify (Підтвердити)] (Підтвердити).

Коли на екрані з'явиться повідомлення [Saved successfully. (Дані успішно збережено.)] (Дані успішно збережено.), натисніть клавішу .


Зміна мови дисплея

[Top menu] (Верхнє меню) > [Main menu (Головне меню)] (Головне меню) > [Others (Інше)] (Інше) > [Language (Мова)] (Мова)

Цей пункт меню використовується для зміни мови інтерфейсу РК-екрана.

1. Натисніть кнопку  на панелі керування. Відкриється меню [Main menu (Головне меню)] (Головне меню).
2. Виберіть значок , який відображається на екрані. Відкриється підменю.
3. Виберіть [Language (Мова)] (Мова). Відкриється екран вибору мови.
4. Виберіть потрібну мову.

Мову інтерфейсу екрана вибору мови буде змінено.



Коли на екрані з'явиться повідомлення [Saved successfully. (Дані успішно збережено.)] (Дані успішно збережено.), натисніть клавішу .

Скидання користувацьких налаштувань

[Top menu] (Верхнє меню) > [Main menu (Головне меню)] (Головне меню) > [Others (Інше)] (Інше) > [Reset all settings (Скинути всі налаштування)] (Скинути всі налаштування)

Цей пункт меню використовується, щоб скинути всі збережені користувацькі налаштування та повернутися до початкових налаштувань пристрою.

УВАГА: Деякі відомості та налаштування, введені під час першого запуску газонокосарки-робота, наприклад дата, час і PIN-код, не скидаються.



1. Натисніть кнопку  на панелі керування. Відкриється меню [Main menu (Головне меню)] (Головне меню).
2. Виберіть значок , який відображається на екрані. Відкриється підменю.
3. Виберіть [Reset all settings (Скинути всі налаштування)] (Скинути всі налаштування). Відкриється екран введення PIN-коду.
4. Скористайтеся клавіатурою для введення PIN-коду.
5. Виконайте вказівки, що відображаються на екрані, та завершіть налаштування.





Коли на екрані з'явиться повідомлення [Completed. (Завершено.)] (Завершено.), натисніть клавішу .

Перегляд відомостей про виріб

[Top menu] (Верхнє меню) > [Main menu (Головне меню)] (Головне меню) > [Others (Інше)] (Інше) > [Information (Відомості)] (Відомості)

Цей пункт меню дає змогу переглянути найновішу інформацію про виріб, наприклад сумарний час роботи та версію програмного забезпечення.

1. Натисніть кнопку  на панелі керування. Відкриється меню [Main menu (Головне меню)] (Головне меню).
2. Виберіть значок , який відображається на екрані. Відкриється підменю.
3. Виберіть [Information (Відомості)] (Відомості).



ПРИМІТКА: Після перегляду відомостей ви можете повернутися на екран верхнього меню, натиснувши клавішу  або кнопку . Натисніть клавішу , щоб повернутися на екран підменю [Others (Інше)] (Інше), або кнопку , щоб повернутися на екран [Main menu (Головне меню)] (Головне меню).


Керування часом увімкнення / вимкнення світлодіода

[Top menu] (Верхнє меню) > [Main menu (Головне меню)] (Головне меню) > [Others (Інше)] (Інше) > [LED (Світлодіод)] (Світлодіод)

Цей пункт меню використовується для керування часом увімкнення та вимкнення світлодіодної лампи у верхній частині газонокосарки-робота. Докладна інформація про світлодіодну лампу наведена в розділі «Лампова світлова сигналізація»

(стор. 123).

1. Натисніть кнопку  на панелі керування. Відкриється меню [Main menu (Головне меню)] (Головне меню).
2. Виберіть значок , який відображається на екрані. Відкриється підменю.





ПРИМІТКА: Якщо меню не відображається на екрані, скористайтеся клавішами / для прокручування екрана.

3. Виберіть [LED (Світлодіод)] (Світлодіод). Відкриється екран налаштування графіка ввімкнення / вимкнення світлодіода.
4. Виберіть потрібну опцію.

Опція	Опис
Always ON (Завжди ввімкнено)	Світлодіод завжди ввімкнено. Якщо вибрано цей варіант, у полі [Schedule 1: (Графік 1:)] (Графік 1:) буде встановлено прапорець, а часовий інтервал відобразатиметься як [00:00] - [24:00].
Always OFF (Завжди вимкнено)	Світлодіод завжди вимкнено. Якщо вибрано цей варіант, прапорці з полів [Schedule 1: (Графік 1:)] (Графік 1:) і [Schedule 2: (Графік 2:)] (Графік 2:) буде знято, а часовий інтервал відобразатиметься як [00:00] - [00:00].
Schedule 1: (Графік 1:)	Світлодіод увімкнено протягом встановленого часового діапазону.
Schedule 2: (Графік 2:)	Світлодіод увімкнено протягом встановленого часового діапазону.


► Рис.60

Налаштування графіків

- (1) Скористайтеся клавіатурою та встановіть прапорець у полі того графіка, який ви хочете налаштувати.
- (2) Використовуйте клавіші ///, щоб вибрати потрібне поле для введення годин або хвилин.
- (3) Скористайтеся клавіатурою для введення значення часу.
- (4) Повторіть кроки 2 та 3, щоб ввести значення в усіх полях для введення годин і хвилин.

УВАГА: Не забудьте встановити прапорець у відповідному полі, щоб отримати можливість налаштувати графіки.



УВАГА: Часові інтервали, введені в рядках [Schedule 1: (Графік 1:)] (Графік 1:) та [Schedule 2: (Графік 2:)] (Графік 2:) не повинні перекриватися.



5. Виберіть [Verify (Підтвердити)] (Підтвердити). Коли на екрані з'явиться повідомлення [Saved successfully. (Дані успішно збережено.)] (Дані успішно збережено.), натисніть клавішу .

Перегляд докладної інформації про помилки в роботі пристрою

[Top menu] (Верхнє меню) > [Main menu (Головне меню)] (Головне меню) > [Others (Інше)] (Інше) > [Error message (Повідомлення про помилку)] (Повідомлення про помилку)

Цей пункт меню використовується для перегляду останніх повідомлень про помилки, зокрема докладних відомостей про помилки, отриманих газонокосаркою-роботом.

1. Натисніть кнопку  на панелі керування. Відкриється меню [Main menu (Головне меню)] (Головне меню).
2. Виберіть значок , який відображається на екрані. Відкриється підменю.

ПРИМІТКА: Якщо меню не відображається на екрані, скористайтеся клавішами / для прокручування екрана.





3. Виберіть [Error message (Повідомлення про помилку)] (Повідомлення про помилку). Газонокосарка-робот виконає пошук відомостей про помилку та виведе на екран список отриманих кодів помилок починаючи з найновішого.
4. Виберіть код помилки для перегляду докладних відомостей про неї.

► Рис.61

Відкриється екран відомостей про помилку.

5. Ви зможете побачити дату й час виникнення помилки та зміст повідомлення про помилку.

► Рис.62

ПРИМІТКА: Після перегляду відомостей ви можете повернутися на екран верхнього меню, натиснувши клавішу  або кнопку . Натисніть клавішу , щоб повернутися на екран підменю [Others (Інше)] (Інше), або кнопку , щоб повернутися на екран [Main menu (Головне меню)] (Головне меню).

ТЕХНІЧНЕ ОБСЛУГОВУВАННЯ

⚠ОБЕРЕЖНО: Перед здійсненням перевірки або обслуговування газонокосарки-робота обов'язково переконайтеся, що перемикач живлення вимкнено. Крім того, обов'язково від'єднайте адаптер змінного струму від розетки живлення під час обслуговування зарядної станції.

⚠ОБЕРЕЖНО: Обов'язково надягайте захисні рукавиці й окуляри для виконання перевірки або обслуговування. Невиконання цих вимог може призвести до травмування.

⚠ОБЕРЕЖНО: Для заміни акумулятора зверніться в наше торгове представництво або до місцевого дилера.

Для забезпечення БЕЗПЕКИ й НАДІЙНОСТІ продукції її ремонт, а також роботи з обслуговування або регулювання мають виконуватись уповноваженими або заводськими сервісними центрами Makita з використанням запчастин виробництва компанії Makita.

Чищення

УВАГА: Ніколи не використовуйте газолін, бензин, розріджувач, спирт та подібні речовини. Їх використання може призвести до зміни кольору, деформації або появи тріщин.

УВАГА: Регулярно чистьте пристрій. Обрізки трави можуть накопичуватися в шасі або в зарядній станції.

УВАГА: Не мийте пристрій, використовуючи мийку високого тиску. Недотримання цієї вимоги може призвести до пошкодження або виходу пристрою з ладу.

Чищення газонокосарки-робота

⚠ОБЕРЕЖНО: Під час чищення ріжучих полотен газонокосарки та поверхню навколо них будьте обережні, щоб не травмуватися ріжучим полотном.

⚠ОБЕРЕЖНО: Будьте обережні, щоб ваші руки або сторонні предмети не потрапили між верхньою кришкою та шасі, і пильнуйте, щоб не поранити руки об краї верхньої кришки під час її знімання та встановлення.

Протріть дочиста поверхню верхньої кришки та дно шасі сухою ганчіркою або ганчіркою, змоченою розчином нейтрального мийного засобу. Ретельно протріть колеса та поверхню навколо них, щоб очистити їх від накопичених бруду й обрізків.

► Рис.63

ПРИМІТКА: У разі сильного забруднення вимийте пристрій водою. Після миття водою рекомендовано дати пристрою повністю висохнути, перш ніж знову використовувати його.

Обрізки трави можуть накопичуватися між верхньою кришкою і шасі. Дотримуйтеся описаної нижче процедури, щоб зняти верхню кришку й очистити верхню частину шасі.

► Рис.64: 1. Верхня кришка 2. Шасі 3. Гумовий фіксатор 4. Вставний стрижень

Притискаючи вниз кришку дисплея, підніміть і від'єднайте одну за одною показані на рисунку частини верхньої кришки.

► Рис.65: 1. Верхня кришка 2. Кришка дисплея

ПРИМІТКА: Перш ніж знімати верхню кришку переконайтеся, що поблизу немає будь-яких перешкод.

ПРИМІТКА: Верхня кришка і шасі надійно з'єднані в трьох точках. Сильно потягніть дугори верхню кришку, доки розташовані на її внутрішній стороні гумові фіксатори не від'єднаються від вставних стрижнів шасі.

Щоб установити верхню кришку на місце, зіставте гумові фіксатори кришки зі вставними стрижнями шасі та сильно натисніть на кришку.

► Рис.66

ПРИМІТКА: Перевірте правильність з'єднання верхньої кришки із шасі, піднімаючи передні та бокові частини кришки. Неправильне з'єднання може призвести до неправильної роботи датчиків.

Очищення зарядної станції

Видаліть весь бруд та обрізки, що накопичилися на контакті для заряджання й основі зарядної станції.

► Рис.67: 1. Контакт для заряджання 2. Основа станції

Огляд ріжучих полотен газонокосарки

Виконуйте огляд раз на тиждень, дотримуючись описаної нижче процедури.

1. Вимкніть перемикач живлення газонокосарки-робота й поверніть пристрій.

► Рис.68

2. Перевірте стан ріжучих полотен газонокосарки та обертання основи леза.

Перевірте зазначені нижче моменти.

• Чи обертається основа леза, якщо докласти до неї невеличке зусилля?

• Чи не є ріжучі полотна газонокосарки надмірно зношеними, тріснутими, сколотими, деформованими тощо?

Основа леза та ріжучі полотна газонокосарки

► Рис.69: 1. Звичайний 2. Знос (А: 17,5 мм або менше)

3. Тріщина 4. Відкол 5. Деформація 6. Основа леза

3. Перевірте стан фіксувальних гвинтів ріжучих полотен газонокосарки.

Для знімання фіксувальних гвинтів і перевірки їх стану дотримуйтеся процедури, описаної в розділі «Заміна ріжучих полотен газонокосарки» (стор. 136).

Фіксувальний гвинт ріжучого полотна газонокосарки

► Рис.70: 1. Звичайний 2. Знос 3. Фіксувальний гвинт

ПРИМІТКА: Якщо щотижневі перевірки не виявили жодних відхилень від норми, інтервал між перевірками можна збільшити.

ПРИМІТКА: Термін служби ріжучого полотна газонокосарки залежить від умов експлуатації. Зокрема його можуть скорочувати зазначені нижче фактори.

- Тривалий час косіння
- Велика робоча зона
- Трава з товстими стеблами та листям
- Сезони активного росту трави
- Наліпання на траву бруду, піску чи інших матеріалів

Заміна ріжучих полотен газонокосарки

⚠ПОПЕРЕДЖЕННЯ: Заміну ріжучих полотен газонокосарки слід виконувати згідно з процедурою, описаною в цій інструкції. Виконання заміни в інший спосіб може призвести до нещасного випадку або травмування.

⚠ОБЕРЕЖНО: Під час заміни ріжучих полотен газонокосарки обов'язково слід використовувати захисні окуляри та рукавиці.

⚠ОБЕРЕЖНО: Виконуйте заміну на рівній і стійкій поверхні.

УВАГА: Заміну ріжучих полотен газонокосарки слід виконувати приблизно раз на 2 - 6 тижнів. Частота заміни залежить від частоти косіння та стану трави.

УВАГА: Пристрій має три ріжучих полотна. Всі три полотна слід замінити одночасно. Навіть якщо пошкодженим є лише одне ріжуче полотно газонокосарки, замінити слід усі три полотна.

УВАГА: Для заміни ріжучих полотен газонокосарки потрібні зазначені нижче інструменти. Приготуйте ці інструменти заздалегідь.

- Викрутка (хрестова) (використовується для зняття та встановлення ріжучих полотен)
- Металевий стрижень або викрутка діаметром 6 мм і довжиною щонайменше 160 мм (використовується для фіксації основи леза)

Якщо ріжучі полотна газонокосарки є надмірно зношеними, тріснутими, сколотими, деформованими тощо або якщо фіксувальні гвинти ріжучих полотен газонокосарки є зношеними, їх слід замінити, дотримуючись описаної нижче процедури.

1. Вимкніть перемикач живлення газонокосарки-робота й переверніть пристрій.

2. Зафіксуйте основу леза.

Вирівняйте отвори захисної пластини, основи леза та кожуха леза, після чого вставте металевий стрижень. Якщо основа леза не повертається, її зафіксовано.

- **Рис.71:** **1.** Металевий стрижень **2.** Захисна пластина
3. Основа леза **4.** Кожух леза

3. Зніміть ріжучі полотна газонокосарки.

Викрутіть гвинти, які фіксують ріжучі полотна газонокосарки, за допомогою хрестової викрутки.

- **Рис.72:** **1.** Гвинт **2.** Ріжуче полотно газонокосарки

ПРИМІТКА: Під час викручування гвинта втримуйте ріжуче полотно газонокосарки пальцями. Якщо цього не зробити, ріжуче полотно газонокосарки може провалитися в проміжок між верхньою кришкою і шасі.

4. Приєднайте нові ріжучі полотна газонокосарки.

Використайте гвинти, які додаються до нових ріжучих полотен газонокосарки. Після приєднання переконайтеся, що ріжучі полотна газонокосарки обертаються навколо гвинтів.

- **Рис.73**

УВАГА: Для забезпечення надійного кріплення ріжучих полотен газонокосарки дотримуйтеся наведених нижче вимог.

- Використовуйте гвинти, які додаються до ріжучих полотен газонокосарки. (Не використовуйте повторно викручені старі гвинти)
- Міцно затягніть гвинти.

5. Витягніть металевий стрижень, яким було зафіксовано основу леза, і поверніть перевернуту газонокосарку-робота у вихідне положення.

- **Рис.74:** **1.** Металевий стрижень

ПРИМІТКА: Після заміни ріжучих полотен газонокосарки не забудьте вимкнути перемикач живлення газонокосарки-робота для її перезапуску.

Регулярні перевірки

Регулярно перевіряйте зазначені нижче моменти.

Об'єкт перевірки	Предмет перевірки	Заходи для усунення проблем	Частота перевірок
Газонокосарка-робот	Чи є якісь проблеми з ріжучими полотнами газонокосарки?	Якщо пристрій не забезпечує належне косіння, вимкніть перемикач живлення, перевірте ріжучі полотна газонокосарки на предмет зношення, тріщин чи відколів і замініть їх, якщо в цьому є потреба.	Раз на тиждень
	Чи стабільно рухається газонокосарка-робот?	Якщо рух газонокосарки-робота є нестабільним, вимкніть перемикач живлення й перевірте, чи не пошкоджені колеса й вісі та чи не заважають колесам і осям застрягли сторонні предмети або накопичення бруду чи сміття. Якщо усунути проблему не вдається, зверніться до нашого торгового представництва.	Раз на місяць
	Пристрій видає незвичні звуки?	Якщо пристрій видає незвичні звуки, вимкніть перемикач живлення та перевірте, чи не потрапили між рухомими частинами коліс та ріжучими полотнами газонокосарки сторонні предмети. Якщо усунути проблему не вдається, зверніться до нашого торгового представництва.	Раз на місяць
	Чи здатен пристрій виконати стикування належним чином?	Якщо пристрій не може здійснити стикування, вимкніть перемикач живлення і, пересуваючи газонокосарку-робота руками, перевірте, чи є можливим правильне стикування із зарядною станцією. Якщо правильне стикування є неможливим, виконайте зазначені нижче дії. - Усуньте всі перешкоди поблизу від коліс. - Установіть верхню кришку належним чином. (Верхня кришка має бути закріплена в трьох місцях) - Якщо поверхня під основою станції є нерівною, вирівняйте її.	Раз на місяць
Зарядна станція	Чи горить індикатор станції зеленим?	Якщо індикатор світиться або блимає червоним або не світиться взагалі, газонокосарка-робот не зможе здійснювати косіння. Перевірте зазначені нижче моменти та вживіть відповідних заходів для усунення проблем. - Чи під'єднаний адаптер змінного струму належним чином до розетки живлення? - Чи під'єднаний шланговий кабель належним чином до адаптера змінного струму та зарядної станції? - Чи під'єднані роз'єми межового дроту належним чином до зарядної станції? - Чи під'єднані належним чином з'єднувачі межового дроту? - Чи немає розривів у колі межового дроту?	Якщо світлодіод газонокосарки-робота світиться або блимає червоним
	Чи закріплено належним чином зарядну станцію?	Якщо зарядна станція не зафіксована, затягніть гвинтові кілки шестигранним ключем на 6 мм.	Раз на тиждень
	Чи не налипли на клеми сторонні матеріали?	Деякі матеріали в разі налипання можуть створювати завади для зв'язку та заряджання. Очистьте контакт для заряджання та інші клеми від бруду.	Раз на тиждень
	Чи не стирчить напрямний дріт із основи станції?	Якщо напрямний дріт стирчить із паза основи станції, вставте його знову.	Раз на тиждень
Адаптер змінного струму та шланговий кабель	Чи вставлено вилку живлення та клеми надійно й повністю?	Якщо вилка не щільно тримається в розетці або клема – у роз'ємі, вставте вилку чи клеми наново.	Раз на місяць
	Чи не пошкоджені кабелі?	Якщо оболонка кабелю злазить або серйозно пошкоджена, зверніться до нашого торгового представництва.	Раз на місяць

Об'єкт перевірки	Предмет перевірки	Заходи для усунення проблем	Частота перевірок
Місце використання	Чи присутні сторонні предмети?	Приберіть усі предмети, які можуть пошкодити ріжучі полотна газонокосарки або потрапити між частинами газонокосарки-робота, що обертаються. (Дрібні камінці, гілки, сміття, мотузкоподібні предмети тощо.)	Раз на місяць
	Чи зазнали якихось змін умови роботи?	Вживіть описаних нижче заходів для усунення проблем. - Якщо висота трави перевищує 65 мм, скосять траву, щоб її висота не перевищувала цього значення. - Видаліть усі бур'яни, які є вищими за траву. - Засипте всі ями та заглибини й вирівняйте нерівні місця. - Не використовуйте пристрій за наявності великих калюж чи снігових заметів.	Раз на місяць
	Чи є якісь проблеми із встановленням межового та напрямного дротів?	Якщо ці дроти піднімаються над землею, знову закріпіть їх кілками.	Раз на місяць

Поводження з пристроєм після завершення сезону

Після завершення сезону косіння зніміть зазначені нижче частини пристрою та помістіть їх на зберігання в приміщення.

- Газонокосарка-робот
- Зарядна станція
- Адаптер змінного струму
- Шланговий кабель

УВАГА: Перед зберіганням зарядіть газонокосарку-робота.

ПРИМІТКА: Межовий дріт та напрямні дроти можна залишити там, де їх встановлено.

Очистьте газонокосарку-робота та зарядну станцію, перш ніж помістити їх на зберігання. Дотримуйтеся описаних нижче процедур, щоб зняти кожну частину.

Демонтаж адаптера змінного струму

1. Від'єднайте адаптер змінного струму від розетки живлення.
2. Зніміть шланговий кабель.
3. Якщо адаптер змінного струму кріпиться до стіни, зніміть його зі стіни.

► **Рис.75**

ПРИМІТКА: Виконуйте демонтаж адаптера змінного струму в порядку, визначеному цифрами на ілюстрації.

Демонтаж зарядної станції

⚠ОБЕРЕЖНО: Надягайте рукавиці під час виконання цієї роботи.

1. Відкрийте кришку зарядної станції та зніміть шланговий кабель.
- **Рис.76**
2. Витягніть контакти межового та напрямного дротів і від'єднайте кожен із цих дротів від зарядної станції.
 3. Зніміть гвинтові кілки з основи станції за допомогою шестигранного ключа на 6 мм.
- **Рис.77**

Зберігання

⚠ОБЕРЕЖНО: Під час зберігання газонокосарки-робота перемикач живлення має бути вимкнений.

Якщо газонокосарку-робота з увімкненим живленням не використовувати протягом тривалого часу, акумулятор може надмірно розрядитися та стати непридатним для використання.

УВАГА: Протріть дочиста контактні частини зарядної станції, дроти та кабелі сухою ганчіркою тощо, перш ніж помістити їх на зберігання. Зберігання з налиплим брудом може спричинити корозію чи іржу.

УВАГА: Покладіть гвинти, які використовувалися для кріплення зарядної станції та адаптера змінного струму, у пакет або інший контейнер і зберігайте їх там, щоб не загубити.

Зберігайте обладнання в місці, яке задовольняє наведеним нижче вимогам.

- Рівна та стійка поверхня
- Місце має бути захищене від прямих сонячних променів, дощу, снігу тощо
- Низька вологість
- Місце, недоступне для дітей

ПРИМІТКА: Газонокосарку-робота можна зберігати у вертикальному положенні, як показано на ілюстрації. У разі зберігання пристрою у вертикальному положенні його слід розмістити на рівній і стійкій поверхні.

► **Рис.78**

Утилізація виробу

Під час утилізації цього виробу слід дотримуватися місцевих норм і правильно утилізувати окремі його частини.

⚠ПОПЕРЕДЖЕННЯ: Газонокосарка-робот містить акумулятор. Під час утилізації цього виробу зніміть акумулятор і утилізуйте його окремо. Спроби утилізувати акумулятор разом із пристроєм можуть призвести до нещасного випадку чи травмування через розрив акумулятора, пожежу або утворення диму.

⚠ПОПЕРЕДЖЕННЯ: Не працюйте з мокрими руками. Це може призвести до ураження електричним струмом.

⚠ОБЕРЕЖНО: Під час роботи використовуйте рукавиці.

ПРИМІТКА: Щоб зняти акумулятор, необхідно розібрати шасі. Приготуйте хрестову викрутку.

Зняття акумулятора

⚠ОБЕРЕЖНО: Акумулятор слід знімати лише під час утилізації цього виробу.

⚠ОБЕРЕЖНО: Для заміни акумулятора зверніться в наше торговельно-представництво або до місцевого дилера. Спроба замінити акумулятор самостійно може негативно вплинути на водостійкість пристрою.

1. Вимкніть перемикач живлення газонокосарки-робота.
 2. Зніміть верхню кришку.
- **Рис.79:** 1. Перемикач живлення 2. Верхня кришка 3. Шасі
3. Відкрутіть 14 гвинтів у верхній частині шасі та зніміть верхній кожух.
- **Рис.80:** 1. Верхній кожух
4. Від'єднайте 2 штекери, під'єднані до акумулятора.
- **Рис.81:** 1. Кришка акумуляторного відсіку 2. Штекер (малий) 3. Штекер (великий)

ПРИМІТКА: Якщо виконати процедуру важко, зніміть штекер, прикріплений до верхнього кожуха.

5. Від'єднайте 3 штекери, під'єднані до основної плати.
- **Рис.82:** 1. Основна плата 2. Штекер (великий) 3. Штекер (малий)
6. Відкрутіть 3 гвинти кришки акумуляторного відсіку.
- **Рис.83:** 1. Кришка акумуляторного відсіку
7. Зніміть кришку акумуляторного відсіку і зніміть акумулятор разом із підставкою.
- **Рис.84:** 1. Кришка акумуляторного відсіку 2. Акумулятор 3. Підставка
8. Зніміть акумулятор із підставки.

Під час утилізації акумулятора дотримуйтеся місцевих норм.

⚠ОБЕРЕЖНО: Не розбирайте знятий акумулятор.

СИСТЕМА ЗАХИСТУ

Система захисту та індикація помилок

Газонокосарку-робота оснащено системою захисту. У разі виникнення помилки система захисту спрацьовує й усі двигуни автоматично зупиняються. Відомості про помилку відображаються на РК-екрані разом із кодом помилки.

Код	Відомості про помилку	Причина	Дія
E012	Проблема з двигуном правого колеса	Сторонні предмети, такі як трава чи гілки, перешкоджають обертанню коліс, або приводний двигун перевантажений через численні зіткнення.	Огляньте колеса та видаліть усі сторонні предмети. Також перевірте, чи відповідає робоча зона вимогам до робочого середовища, зазначеним в інструкції з експлуатації. Перезапустіть пристрій через деякий час.
E013	Проблема з двигуном лівого колеса		
E020	Перевантажений двигун ріжучого полотна	Двигун ріжучого полотна перевантажений із якихось причин. Наприклад, сторонні предмети, такі як трава або гілки, заважають обертанню основи леза.	Огляньте основу леза та видаліть усі сторонні предмети. Перезапустіть пристрій через деякий час.
E021	Проблема з двигуном ріжучого полотна		
E030	Двигун регулювання висоти косіння перевантажений	Двигун регулювання висоти косіння перевантажений із якихось причин. Наприклад, сторонні предмети, такі як трава або гілки, заважають руху механізму регулювання висоти косіння.	Огляньте механізм регулювання висоти косіння та видаліть сторонні предмети.
E031	Проблема з двигуном регулювання висоти косіння		
E040	Відсутній сигнал дроту	Адаптер змінного струму чи шланговий кабель пошкоджений або з'єднання межового дроту слабе.	Перевірте індикатор на зарядній станції. Зелений / постійне світло: зверніться до дилера або в наше торгове представництво. Червоний / блимання: перевірте межовий дріт і знову під'єднайте його. Замініть у разі пошкодження. Не горить: перевірте адаптер змінного струму та шланговий кабель і повторно підключіть їх. Замініть у разі пошкодження.
		Кожен код каналу пристрою та зарядної станції відрізняється.	Змініть відповідним чином код каналу сигналу дроту в меню [Security (Безпека)] (Безпека).
		Пристрій занадто далеко від межового дроту.	Прокладіть межовий дріт так, щоб уся робоча зона була розташована в межах 35 м від нього.
		Сигнали блокуються оточуючими металевими предметами (парканами, арматурою) і перешкодами від інших пристроїв.	Збільште потужність сигналу в робочій зоні шляхом збільшення кількості острівців, зменшення робочої зони тощо.
E041	Поза робочою зоною	Неправильне підключення або встановлення межового дроту. Наприклад, межові дроти перетинаються або пристрій виїжджає за межі робочої зони через високий схил.	Переконайтеся, що межові дроти встановлені належним чином і надійно під'єднані до зарядної станції. Спосіб прокладання межового дроту описаний у посібнику з установами.
		Сигнали блокуються оточуючими металевими предметами (парканами, арматурою) і перешкодами від інших пристроїв.	Збільште потужність сигналу в робочій зоні шляхом збільшення кількості острівців, зменшення робочої зони тощо.
		Наявні перешкоди від сигналів інших пристроїв поблизу.	Змініть відповідним чином код каналу сигналу дроту в меню [Security (Безпека)] (Безпека). Також перевстановіть межові дроти так, щоб відстань між обома дротами була не менше 1 м.
E051	Тимчасова проблема	Пристрій перебуває під впливом високої температури або кнопка «ЗУПИНКА» залишається активною після команди на початок косіння.	Через деякий час перезапустіть пристрій або розблокуйте кнопку «ЗУПИНКА», заклавши кришку дисплея після команди на початок косіння.
E060	Акумулятор розрядився	Пристрій не може знайти зарядну станцію.	Перевірте правильність прокладання межового та напрямного дротів. Спосіб прокладання межового та напрямного дротів описаний у посібнику з установами.
		Опція косіння встановлена на [Auto mowing (Автоматичне косіння)] (Автоматичне косіння) під час роботи на додатковій ділянці.	Під час роботи на додатковій ділянці встановіть опцію косіння [Mowing without charging (Косіння без заряджання)] (Косіння без заряджання). Під час роботи на додатковій ділянці пристрій не може повернутися до зарядної станції.
		Акумулятор розряджений.	Пристикуйте газонокосарку до зарядної станції для заряджання. Якщо проблема не зникне, зверніться до дилера або в наше торгове представництво.
E064	Низький заряд акумулятора	Акумулятор занадто розряджений. Акумулятор розряджений.	Якщо проблема не зникне, зверніться до дилера або в наше торгове представництво.
E080	Проблема з електронікою	Виникла тимчасова проблема, пов'язана з електронікою або мікропрограмою виробу.	Перезапустіть пристрій. Якщо проблема не зникне, зверніться до дилера або в наше торгове представництво.
E100	Застрягання	Задні колеса прокручуються через багно.	Усуньте проблему прокручування задніх коліс, розрівнявши ґрунт або обмеживши робочу зону межовим дротом.
E101	Проблема зі стикуванням	Пристрій не зміг приєднатися до зарядної станції або в зарядній станції виникла помилка.	Очистьте кожну клему. Якщо зарядна станція нахилена або перекошена, установіть її рівно. Якщо індикатор на зарядній станції світиться червоним, вийміть вилку, зачекайте деякий час і перезапустіть зарядну станцію.
E102	Пристрій перевернутий	Пристрій сильно нахилений або перекинувся.	Виправте положення пристрою.
E103	Газонокосарка нахилилася	Пристрій нахилений за межі допустимого діапазону.	Перемістіть пристрій на рівну ділянку. Прокладіть заново межовий дріт так, щоб великі схили були поза робочою зоною.
E104	Пристрій піднятий	Датчик піднімання спрацьовує, коли пристрій натикається або наїжджає на перешкоду.	Дотримуйтеся відстані між перешкодами й робочою зоною та перезапустіть пристрій.

Код	Відомості про помилку	Причина	Дія
E105	Проблема з датчиком зіткнення	Верхня кришка не повертається в стандартне положення.	Якщо пристрій зіткнувся з перешкодою, приберіть його від неї. Видаліть бруд або сторонні предмети, що застрягли між верхньою кришкою та шасі, і переконайтеся, що верхня кришка вільно рухається навколо вставних стрижнів.
E200	Проблема з датчиком петлі	Поганий контакт або вийшов із ладу датчик дроту.	Зверніться до дилера або в наше торгове представництво.
E201	Проблема з датчиком нахилу	Не вдалося зв'язатися з датчиком нахилу.	
E202	Проблема з датчиком зупинки	Експлуатаційна надійність кнопки «ЗУПИНКА» знижується.	
E203	Проблема з датчиком інерційного вимірювального пристрою	Не вдалося зв'язатися з датчиком інерційного вимірювального пристрою.	
E204	Проблема з датчиком висоти різання	Поганий контакт або вийшов із ладу датчик підйомного механізму, помилка в підключенні.	
E206	Проблема з датчиком піднімання	Експлуатаційна надійність датчика піднімання знижується.	

УСУНЕННЯ НЕСПРАВНОСТЕЙ

Якщо ви вважаєте, що сталася несправність

Перш ніж здавати прилад до ремонту або робити запит, слід перевірити такі моменти.

Стан відхилення від норми	Можлива причина (несправність)	Спосіб виправлення
РК-екран не працює.	Живлення газонокосарки-робота вимкнено?	Увімкніть живлення газонокосарки-робота. (Див. розділ «Увімкнення та вимкнення живлення».)
Газонокосарка-робот не працює.	Чи виникла в газонокосарці-роботі помилка? (Чи блимає світлодіод червоним?)	Газонокосарка-робот не працює під час виникнення помилки. Перевірте код помилки. (Див. розділ «СИСТЕМА ЗАХИСТУ».)
	Чи виникла в зарядній станції помилка?	Перевірте індикатор станції. Щодо усунення несправності дивіться розділ «Початок косіння».
	Можливо, обірваний межовий дріт.	Перевірте індикатор станції. Щодо усунення несправності дивіться розділ «Початок косіння».
Газонокосарка-робот не може пристикуватися до зарядної станції.	Зарядна станція встановлена неправильно.	Розмістіть зарядну станцію на твердій рівній поверхні. Щоб дізнатися, як установлювати зарядну станцію, ознайомтеся з розділом «Розміщення зарядної станції» в посібнику з установлення.
	Напрячний дріт прокладено не прямо від зарядної станції або відстань невідповідна.	Прокладайте напрямний дріт на відстані принаймні 2 метрів прямо від зарядної станції. Щоб дізнатися, як прокласти напрямний дріт, ознайомтеся з розділом «Вимоги до встановлення напрямного дроту» в посібнику з установлення.
	Напрячний дріт неправильно закріплений на зарядній станції.	Закріпіть напрямний дріт у пазі посередині основи зарядної станції. Щоб дізнатися, як прокласти напрямний дріт, ознайомтеся з розділом «Встановлення напрямного дроту» в посібнику з установлення.
	Забруднені задні колеса газонокосарки-робота або зарядна станція.	Очистьте задні колеса газонокосарки-робота й основу зарядної станції.
	Забруднені контакти для заряджання газонокосарки-робота або зарядної станції.	Очистьте контакти для заряджання. Якщо після очищення проблема не зникне або контакти є надмірно зношеними, зверніться в наше торгове представництво або до місцевого дилера.
Газонокосарка-робот не повертається на зарядну станцію.	Оскільки газонокосарка-робот перебуває в активному пошуку напрямного сигналу, вона не повертається до станції за сигналом межового дроту.	Якщо напрямний дріт не прокладений, установіть період активного пошуку напрямного сигналу на 0 хвилин. Процедура налаштування див. у розділі «Налаштування періоду активно пошуку сигналу напрямного дроту».
	Газонокосарка-робот не від'їжджає від зарядної станції після зміни робочої зони.	Дайте газонокосарці-роботу від'їхати від зарядної станції та зберегти параметри навколишнього магнітного поля в пам'яті. Процедура налаштування див. у розділі «Налаштування навігації».
	Газонокосарка-робот не може повернутися за сигналом межового дроту, оскільки він прокладений неправильно біля зарядної станції.	Прокладіть межовий дріт прямо на відстань 1,5 м з обох боків зарядної станції. Щоб дізнатися, як прокласти межові дроти, ознайомтеся з розділом «Встановлення межового дроту» в посібнику з установлення.
Акумулятор не заряджається	Якщо акумулятор повністю розряджений, може знадобитися деякий час, перш ніж він почне знову заряджатися.	Пристикуйте газонокосарку-робота до зарядної станції, увімкнувши живлення, і зачекайте деякий час, доки почнет заряджання. Якщо проблема не зникне, зверніться в наше торгове представництво або до місцевого дилера.
	Забруднені контакти для заряджання газонокосарки-робота або зарядної станції.	Очистьте контакти для заряджання. Якщо після очищення проблема не зникне або контакти є надмірно зношеними, зверніться в наше торгове представництво або до місцевого дилера.
Газонокосарка-робот залишається на зарядній станції тривалий час і не починає косити.	Кришка дисплея закрита, але кнопка запуску косіння не натиснута.	Закрийте кришку дисплея після натискання кнопки запуску косіння. Інструкції див. у розділі «Початок косіння».
	Газонокосарка-робот перебуває в режимі очікування після повернення на зарядну станцію.	Перевірте параметри роботи після заряджання. Інструкції див. у розділі «Налаштування паркування».
	Газонокосарка-робот не працює, якщо температура акумулятора занадто висока або низька.	Перезапустіть газонокосарку-робота через деякий час.

Стан відхилення від норми	Можлива причина (несправність)	Спосіб виправлення
Нехарактерна вібрація або незвичний шум	Ріжуче полотно газонокосарки пошкоджене.	Перевірте стан ріжучого полотна та замініть його, використовуючи нові гвинти. Інструкції із заміни див. у розділі « <i>Заміна ріжучих полотен газонокосарки</i> ».
	У ріжучому полотні газонокосарки застрягли сторонні предмети.	Перевірте ділянки навколо ріжучого полотна газонокосарки та видаліть сторонні предмети.
Газонокосарка-робот використовує непередбачені час або дату.	Дата й час газонокосарки-робота неправильні.	Перевірте дату й час газонокосарки-робота. Інструкції з налаштування графіка див. у розділі « <i>Зміна налаштувань дати й часу</i> ».
	Випадкове налаштування графіка косіння.	Змініть графік косіння. Інструкції див. у розділі « <i>Встановлення графіка косіння</i> ».
Газонокосарка-робот рухається, але двигун ріжучого полотна не обертається.	Газонокосарка-робот щойно почала рух або повертається до зарядної станції.	Двигун ріжучого полотна не обертається, коли газонокосарка-робот щойно почала рух або коли вона повертається до зарядної станції.
Короткий час косіння	Ріжуче полотно газонокосарки зношене, а навантаження на двигун ріжучого полотна зросло.	Замініть ріжуче полотно газонокосарки. Інструкції із заміни див. у розділі « <i>Заміна ріжучих полотен газонокосарки</i> ».
	Наближається кінець терміну служби акумулятора.	Зверніться в наше торгове представництво або до місцевого дилера.
Короткий час косіння та заряджання	Наближається кінець терміну служби акумулятора.	Зверніться в наше торгове представництво або до місцевого дилера.
	Двигун ріжучого полотна перевантажений із якихось причин.	Зверніться в наше торгове представництво або до місцевого дилера.
Нерівномірне косіння газону	Час косіння занадто короткий, щоб обробити всю робочу зону.	Зменште розмір робочої зони або збільште час косіння. Інструкції див. у розділі « <i>Встановлення графіка косіння</i> ».
	Ріжуче полотно газонокосарки зношене, а навантаження на двигун ріжучого полотна зросло.	Замініть ріжуче полотно газонокосарки. Інструкції із заміни див. у розділі « <i>Заміна ріжучих полотен газонокосарки</i> ».
	Висота газону занадто велика, щоб установити висоту косіння.	Змініть висоту косіння або завчасно скосіть газон до висоти не більше 65 мм. Інструкції з налаштування див. у розділі « <i>Визначення висоти косіння</i> ».
	Трава, гілки чи інші сторонні предмети перешкоджають обертанню основи леза або коліс.	Огляньте основу леза або колеса та видаліть усі сторонні предмети.
На газоні утворюються колії.	Газонокосарка-робот багаторазово рухається певною доріжкою.	Відрегулюйте зміщення під час навігації зі зміщенням. Інструкції з налаштування див. у розділі « <i>Регулювання зміщення під час навігації зі зміщенням</i> ».
Косарка не рухається певною доріжкою.	Ширина доріжки завузька.	Ширина доріжки має бути не менше 150 см. Щоб дізнатися, як прокласти межовий дріт, ознайомтеся з розділом «Вимоги до встановлення межового дроту» в посібнику з установлення.
Газонокосарка-робот не може перетинати два межові дроти на шляху на острівці і від нього.	Два межові дроти на шляху до острівця та від нього розташовані недостатньо близько один від одного.	Прокладіть поруч (0 см) два межові дроти до острівця та від нього. Щоб дізнатися, як прокласти межові дроти, ознайомтеся з розділом «Встановлення межового дроту» в посібнику з установлення.
Функція спірального косіння не працює.	Косарка ще не пропрацювала у звичайному режимі протягом 30 хвилин.	Функція спірального косіння починає працювати, коли косарка виявляє густу траву приблизно через 30 хвилин роботи у звичайному режимі. Щоб отримати додаткову інформацію, ознайомтеся з розділом « <i>Косіння нескошеної трави</i> »
Забули PIN-код.	-	Зверніться до дилера або в наше торгове представництво.

Cuprins

INTRODUCERE	142	Stabilirea înălțimii de tăiere	152
Specificații	142	Preferințe pentru deplasare	152
Marcaje simboluri	143	Configurarea perioadei de căutare activă a semnalului de ghidare	152
Destinația de utilizare	143	Tunderea ierbii lângă conturul perimetrului delimitat	153
Măsuri de siguranță	143	Stabilirea distanței de deplasare până la punctul de începere a operațiunii de tundere a ierbii	153
Zgomot	144	Selectarea metodei de plecare de la stația de încărcare	153
Declarații de conformitate	144	Reglarea unghiurilor de plecare de la stația de încărcare	154
Denumirea pieselor	144	Reglarea lățimii pentru deplasarea deviată	155
Prezentarea articolelor vândute separat	144	Tunderea ierbii netunse	155
PREGĂTIRE	145	Preferințe privind siguranța	156
Pornire/oprire	145	Setarea momentului în care va suna alarma	156
Încărcarea mașinii robotizate de tuns iarba	145	Schimbarea codului PIN	156
Aspecte care ar trebui înțelese înainte de utilizare	145	Prevenirea interferenței cu semnalul sârmei	156
MOD DE UTILIZARE	146	Protejarea mașinii robotizate de tuns iarba împotriva furtului	156
Operațiunile panoului de control	146	Alte setări	157
Începerea operațiunii de tundere a ierbii	146	Salvarea/încărcarea preferințelor utilizatorului	157
Oprirea operațiunii de tundere a ierbii	147	Modificarea setărilor pentru dată și oră	157
MENIURI DE SETĂRI	148	Modificarea limbii de afișare	157
Începerea operațiunii de tundere a ierbii	149	Resetarea preferințelor utilizatorului	157
Tunderea ierbii prin funcția automată și încărcare	149	Căutarea informațiilor despre produs	157
Tunderea ierbii fără încărcare automată	149	Gestionarea perioadei în care LED-ul este aprins/stins	158
Pornirea tunderii automate a ierbii la momentul dorit (Punerea în așteptare a operațiunii de tundere a ierbii planificate)	149	Verificarea detaliilor privind erorile de operare	158
Tunderea ierbii în spirală	150	ÎNTREȚINERE	158
Preferințe pentru parcare	150	Curățarea	158
Readucerea mașinii robotizate de tuns iarba la stația de încărcare	150	Inspectarea pânzelor mașinii de tuns iarba	159
Readucerea mașinii robotizate de tuns iarba la stația de încărcare și reluarea operațiunii la momentul planificat	150	Înlocuirea pânzelor mașinii de tuns iarba	159
Readucerea mașinii robotizate de tuns iarba la stația de încărcare și reluarea operațiunii conform planificării prestabilite	150	Inspecții periodice	160
Preferințe pentru tunderea ierbii	151	Manevrarea după încheierea sezonului	160
Modificarea și înregistrarea zonei în care urmează să fie tunsă iarba	151	Eliminarea acestui produs	161
Planificarea operațiunii de tundere a ierbii	151	SISTEM DE PROTECȚIE	161
		Sistem de protecție și indicații privind erorile	161
		DEPANARE	162
		În cazul în care considerați că există o defecțiune	162

INTRODUCERE

Specificații

Model:	RM350D	
Tensiune nominală	18 V cc.	
Capacitatea acumulatorului	5,0 Ah	
Dimensiuni (L x l x H)	700 mm x 560 mm x 270 mm	
Greutate	13,7 kg	
Turație în gol motor	Motor pânză	2.300 min ⁻¹
Zona maximă în care urmează să fie tunsă iarba	3.500 m ²	
Unghi maxim de urcare în pantă	26° (49%)	
Pânza mașinii de tuns iarba	Pânză cu balans 3 pânze	
Numărul piesei de schimb pânză mașină de tuns iarba	1913M9-3	
Lățime de tundere	240 mm	
Înălțime de tăiere	20 mm - 60 mm 9 pași, în 5 mm	
Grad de protecție	IPX4	
Adaptor c.a. aplicabil	AAD01	
Stații de încărcare aplicabile	RST001	
Sârmă de delimitare	Bandă de frecvență de operare	3,3 kHz - 50 kHz
Sârmă de ghidare	Intensitatea maximă a câmpului magnetic (măsurată în conformitate cu EN303 447)	38 dBμA/m

- Datorită programului nostru continuu de cercetare și dezvoltare, specificațiile pot fi modificate fără o notificare prealabilă.
- Caracteristicile principale și adaptorul c.a. pot diferi de la țară la țară.
- Greutatea este specificată conform procedurii EPTA 01/2014

Marcaje simboluri

Mai jos sunt prezentate simbolurile care pot fi utilizate pentru echipament. Asigurați-vă că înțelegeți sensul acestora înainte de utilizare.



AVERTIZARE – Citiți instrucțiunile de utilizare înainte de a folosi mașina.



AVERTIZARE – Păstrați o distanță de siguranță față de mașină atunci când o folosiți. Este posibil ca mașina să proiecteze obiecte și să vă răniți.



AVERTIZARE – Setări funcția antifurt și apoi opriți alimentarea mașinii înainte de a lucra cu mașina sau de a o ridica. În caz contrar, pânza mașinii de tuns iarba vă poate răni la mână sau la picior. Dispozitivul de dezactivare pentru această mașină este un dispozitiv de blocare a repornirii prin codul PIN. Puteți opera dispozitivul de blocare a repornirii în setările pentru funcția antifurt. Dacă dispozitivul de blocare a repornirii este activat, va trebui să introduceți codul PIN pentru a reporni mașina.



AVERTIZARE – Nu vă urcați pe mașină. În caz contrar, pânza mașinii de tuns iarba vă poate răni la mână sau la picior.



Doar pentru țările din cadrul UE
Din cauza prezenței componentelor periculoase în echipament, deșeurile de echipamente electrice și electronice, acumulatorii și bateriile pot avea un efect negativ asupra mediului și sănătății umane. Nu eliminați aparatele electrice și electronice sau bateriile împreună cu gunoierul menajer! În conformitate cu Directiva europeană privind deșeurile de echipamente electrice și electronice, acumulatorii, bateriile și deșeurile de acumulatori și baterii, precum și cu adaptarea sa în legislația națională, deșeurile de echipamente electrice, de baterii și de acumulatori trebuie depozitate separat și eliminate la un centru de colectare separat pentru deșeurile municipale, care respectă reglementările privind protecția mediului. Acest lucru este indicat prin simbolul care reprezintă o pubelă cu roți barată cu o cruce, aplicat pe echipament.

Destinația de utilizare

Mașina este destinată pentru tunderea automată a ierbii și pentru încărcare.

Măsurile de siguranță

- Avertizare – Nu atingeți pânzele în timp ce se rotesc.** În caz contrar, se pot produce vătămări corporale.
 - Nu permiteți niciodată copiilor, persoanelor cu dizabilități fizice, senzoriale sau mintale sau lipsite de experiență sau cunoștințe sau persoanelor care nu sunt familiarizate cu instrucțiunile să folosească mașina.** Este posibil ca în reglementările locale să existe o limită de vârstă pentru operator.
 - Nu permiteți copiilor să stea în apropierea mașinii sau să se joace cu mașina în timp ce aceasta funcționează.**
 - Nu atingeți pânzele sau roțile mașinii de tuns iarba până când nu s-au oprit complet.**
 - Nu încărcați mașina la alte stații de încărcare decât cea furnizată. Nu utilizați alt adaptor c.a. decât cel specificat în acest manual de instrucțiuni.**
 - Când eliminați acumulatorul intern la sfârșitul duratei de viață, respectați reglementările locale privind eliminarea acumulatorilor. Pentru modul de scoatere a acumulatorului, consultați capitolul „Eliminarea acestui produs” de mai jos.**
 - Opriți întrerupătorul de alimentare al mașinii robotizate de tuns iarba în următoarele cazuri.**
 - Atunci când îndepărtați materiile străine blocate în mașină.
 - Înainte de a inspecta, de a curăța sau de a lucra cu mașina sau stația de încărcare.
De asemenea, deconectați cablul de alimentare al adaptorului c.a. înainte de a inspecta, de a curăța sau de a lucra cu stația de încărcare.
 - La inspectarea mașinii pentru a identifica eventualele deteriorări după lovirea unui obiect străin.
- Dacă mașina începe să vibreze anormal. În acest caz, asigurați-vă că mașina nu este deteriorată înainte de a o reporni.
- Inspectați mașina, dispozitivele periferice, cablul de alimentare și cablul prelungitor înainte de utilizare pentru a vă asigura că nu există deteriorări sau semne de uzură.**
 - Nu folosiți niciodată mașina sau dispozitivele periferice cu aparători sau protecții defecte, fără dispozitivele de siguranță sau cu cablurile deteriorate sau uzate.**
 - Nu conectați un cablu deteriorat la o sursă de alimentare. Dacă un cablu conectat la o sursă de alimentare este deteriorat, nu atingeți cablul înainte de a-l deconecta de la sursa de alimentare.** În caz contrar, se pot produce șocuri electrice.
 - Instalați adaptorul c.a. și cablul flexibil izolat în cauciuc în afara zonei în care urmează să fie tunsă iarba.** În caz contrar, vă puteți electrocuta sau cablul se poate deteriora.
 - Opriți utilizarea mașinii imediat dacă are loc un accident sau apare o defecțiune.**
 - Opriți imediat utilizarea mașinii dacă are loc o scurgere de electroliți.**
 - Deconectați fișa de alimentare din priză în cazul în care cablul se deteriorează în timpul utilizării.**
 - Este recomandat să conectați fișa de alimentare a cablului flexibil izolat în cauciuc doar la un circuit de alimentare care este protejat de un dispozitiv de curent rezidual (RCD), cu un curent de declanșare de 30 mA sau mai puțin.**
 - Nu utilizați această mașină sau dispozitivele periferice în condiții de vreme nefavorabilă, în special când există riscul de descărcări electrice.**
 - Opriți imediat utilizarea mașinii dacă apar vibrații anormale.**
 - Atunci când utilizați mașina într-un loc public, este necesar să afișați semne de avertizare în zona de lucru. Semnele de avertizare ar trebui să afișeze următoarele informații.** „Avertizare! Mașină de tuns iarba automată! Păstrați distanța față de mașină! Supravegheați copiii!”
- Fig.1
- Cablul de alimentare al adaptorului c.a. nu poate fi înlocuit. În cazul în care cablul de alimentare se deteriorează, este necesar să eliminați adaptorul c.a.**
 - Dacă zona de lucru se află lângă un drum public, amplasați un obstacol între zona de lucru și drumul public.** În caz contrar, mașina ar putea ajunge pe drumul public și ar putea provoca un accident.
 - Înainte de utilizare, asigurați-vă că nu există persoane, animale de companie sau animale mici în zona de lucru.** Acestea ar putea fi prinse în mașină, conducând la vătămări corporale.
 - Nu utilizați adaptorul c.a. într-un loc expus la ploaie, umed sau ud.** În caz contrar, se pot produce șocuri electrice.
 - Nu atingeți fișa c.a. a adaptorului c.a. cu mâinile ude.** În caz contrar, se pot produce șocuri electrice.
 - Conectați fișa c.a. a adaptorului c.a. la o priză de exterior.**
 - Purtați mănuși atunci când instalați sau scoateți sârmele.** În caz contrar, sârmele pot cauza vătămări corporale.
 - Asigurați-vă că nu vă loviți la degete sau la mâini cu ciocanul când introduceți penele.**
 - Instalați sârmele astfel încât să nu se ridice deasupra nivelului solului.** În caz contrar, vă puteți prinde picioarele, ceea ce poate conduce la vătămări corporale.
 - Aveți grijă să nu vă prindeți degetele la deschiderea și închiderea capacului bornelor.**
 - Nu atingeți pânzele mașinii de tuns iarba atunci când se ridică sau coboară.** Vă puteți prinde degetele, ceea ce poate conduce la vătămări corporale.
 - Aveți grijă să nu vă prindeți degetele la deschiderea și închiderea capacului afișajului.**
 - Țineți-vă fața departe de roțile care se învârt și de pânzele mașinii de tuns iarba.** Vă puteți prinde hainele, ceea ce poate conduce la sufocare.
 - Nu priviți înspre pânzele mașinii de tuns iarba în timpul utilizării.** Este posibil ca obiectele proiectate să vă intre în ochi.
 - Nu atingeți roțile în timp ce se rotesc.** Vă puteți prinde degetele, ceea ce poate conduce la vătămări corporale.
 - Asigurați-vă că montați pânzele mașinii de tuns iarba în mod corespunzător, în conformitate cu acest manual de instrucțiuni.** În caz contrar, pânzele mașinii de tuns iarba se pot slăbi pe neașteptate, conducând la vătămări corporale.
 - Transportați această mașină cu latura pe care se află pânza mașinii de tuns iarba orientată în direcția opusă dumneavoastră.** În caz contrar, puteți intra în contact cu roțile și cu pânzele mașinii de tuns iarba, ceea ce poate conduce la vătămări corporale.

36. **Transportați această mașină ținând-o de mâner.** Dacă este transportată în alt mod decât ținând-o de mâner, mașina va fi instabilă și poate fi scăpată, ceea ce poate conduce la vătămări corporale.

Instrucțiuni importante privind siguranța pentru acumulator

1. **Înainte de a utiliza mașina robotizată de tuns iarba, citiți toate instrucțiunile și marcajele de avertizare.**
2. **Dacă timpul de funcționare s-a redus excesiv, întrerupeți imediat funcționarea.** Aceasta poate prezenta risc de supraîncălzire, posibile arsuri și chiar explozie.
3. **Nu depozitați și nu utilizați mașina în locuri în care temperatura poate atinge sau depăși 45 °C (113 °F).**
4. **Nu incinerati acumulatorul chiar dacă complet uzat. Acumulatorul poate exploda din cauza căldurii.**
5. **Acumulatorii Li-Ion încorporați fac obiectul cerințelor Legislației privind substanțele periculoase.**
Pentru transporturile comerciale efectuate, de exemplu, de către părți terțe sau expeditori, trebuie respectate cerințele speciale de ambalare și etichetare.
Pentru pregătirea articolului care urmează să fie expediat, este necesară consultarea unui expert în materiale periculoase. Vă rugăm să respectați, de asemenea, reglementările naționale, care pot fi mai detaliate.
6. **Nu utilizați mașina în apropierea liniilor electrice de înaltă tensiune.** Acest lucru poate duce la funcționarea necorespunzătoare sau la defectarea mașinii sau a acumulatorului.
7. **Depozitați produsul într-un loc sigur, departe de accesul copiilor.**
8. **Nu reparați niciodată acumulatorul deteriorat.** Repararea acumulatorului ar trebui efectuată numai de către producător sau de furnizorii de service autorizați.

PĂSTRAȚI ACESTE INSTRUCȚIUNI.

ATENȚIE: Folosiți numai acumulatori Makita originali. Acumulatorii Makita care nu sunt originali și acumulatorii care au suferit modificări se pot aprinde, provocând incendii, leziuni corporale și daune. De asemenea, anulează garanția oferită de Makita pentru unele și încărcătorul Makita.

Sfaturi pentru obținerea unei durate maxime de exploatare a acumulatorului

1. **Nu reîncărcați niciodată un acumulator complet încărcat.** Supraîncărcarea va scurta durata de exploatare a acumulatorului.
2. **Încărcați acumulatorul la temperatura ambientală, între 10 °C și 40 °C (între 50 °F și 104 °F).** Un acumulator fierbinte trebuie lăsat să se răcească înainte de a fi încărcat.
3. **Încărcați acumulatorul în cazul în care nu a fost utilizat o perioadă mai lungă de timp (mai mult de șase luni).**

Zgomot

Nivelul de zgomot normal ponderat A determinat în conformitate cu EN50636-2-107:

Nivel de presiune acustică (L_{pA}): 70 dB(A) sau mai puțin

Nivel de putere acustică (L_{WA}): 59 dB (A)

Marjă de eroare (K): 3,1 dB(A)

Nivelul de zgomot în timpul funcționării poate depăși 80 dB (A).

NOTĂ: Valoarea (valorile) totală(e) a (ale) emisiilor de zgomot declarate este (sunt) măsurată(e) în conformitate cu metoda de test standard și poate (pot) fi utilizată(e) pentru compararea unei mașini cu alta.

NOTĂ: Valoarea (valorile) totală(e) a (ale) emisiilor de zgomot declarate poate (pot) fi, de asemenea, utilizată(e) într-o evaluare preliminară a expunerii.

AVERTIZARE: Zgomotul emis efectiv în timpul utilizării mașinii poate diferi de valoarea (valorile) declarată(e) în funcție de modul de utilizare a mașinii și, în special, de tipul de material de prelucrat.

AVERTIZARE: Asigurați-vă că luați măsuri de siguranță pentru a proteja lucrătorii pe baza estimărilor expunerii în condițiile reale de utilizare (luați în considerare întregul ciclu de operare, inclusiv timpul cât mașina este oprită și timpul de funcționare la ralanti, pe lângă timpul de operare).

Declarații de conformitate

Numai pentru țările europene

Declarațiile de conformitate sunt incluse ca Anexa A la acest manual de instrucțiuni.

Denumirea pieselor

► Fig.2

1. Mașină robotizată de tuns iarba
2. Butonul „STOP”
3. Capacul afișajului
4. Roată spate
5. LED
6. Mufă de încărcare
7. Panou de control
8. Capac superior
9. Șasiu
10. Ax glisor
11. Fixator din cauciuc
12. Roată față
13. Întrerupător de alimentare
14. Mâner
15. Capac USB
(A nu se deschide. Acesta este utilizat doar pentru lucrări de întreținere.)
16. Capacul pânzelor
17. Baza pânzelor
18. Pânza mașinii de tuns iarba
19. Placă de protecție
20. Stație de încărcare
21. Bază stație
22. Bornă încărcare
23. Capac borne
24. Carcasă stație
25. Indicator stație
26. Capac sârme
27. Sârmă de delimitare
28. Sârmă de ghidare
29. Sârmă
30. Pană
31. Conector
32. Cuplor
33. Adaptor c.a.
(Forma fișei va fi diferită de la o regiune la alta.)
34. Cablu flexibil izolat în cauciuc
35. Șurub bolt
(Pentru fixarea stației de încărcare)
36. Cheie imbus de 6

Prezentarea articolelor vândute separat

ATENȚIE: Folosiți accesoriile sau piesele auxiliare recomandate în acest manual pentru produsele dumneavoastră Makita. Utilizarea altor accesorii sau piese auxiliare poate prezenta risc de accidentări. Utilizați accesoriile sau piesele auxiliare numai în scopul destinat.

Pentru detalii referitoare la articolele vândute separat, consultați catalogul sau contactați distribuitorul sau punctul nostru de vânzare.

- Set de pânze
 - Set de pânze ale mașinii de tuns iarba și de șuruburi de fixare
- Sârmă

- Set reparare sârmă
 - Set de sârme, cuploare și pene
- Pană
- Cuplor

NOTĂ: Unele articole vândute separat din listă pot fi furnizate cu mașina ca accesorii standard în momentul achiziției. Accesoriile standard pot varia în funcție de țara de achiziție.

PREGĂTIRE

Pentru a utiliza produsul sunt necesare următoarele pregătiri.

1. Pregătirea zonei de lucru

Stabiliți zona care urmează a fi tunsă cu mașina robotizată de tuns iarba. Încadrați zona de lucru cu sârma de delimitare și conectați sursa de alimentare la stația de încărcare. Instalați o sârmă de ghidare după cum este necesar.

Pentru procedura detaliată, consultați Ghidul de instalare anexat.

2. Configurarea inițială a mașinii robotizate de tuns iarba

Când utilizați mașina robotizată de tuns iarba pentru prima dată, este necesar să configurați limba, data și ora, zona în care urmează să fie tunsă iarba și codul PIN.

Pentru procedura detaliată, consultați Ghidul de instalare anexat.

3. Încărcarea mașinii robotizate de tuns iarba

Acumulatorul mașinii robotizate de tuns iarba nu este încărcat suficient la expedierea din fabrică. Încărcați acumulatorul înainte de utilizare.

Pentru procedura de încărcare, consultați secțiunea „Încărcarea mașinii robotizate de tuns iarba” (pagina 145) din acest manual.

Pornire/oprire

Înterupătorul de alimentare este situat pe partea de dedesubt a mașinii robotizate de tuns iarba. Apăsăți pe partea **I** a înterupătorului de alimentare pentru a porni sau pe partea **O** pentru a opri.

► **Fig.3:** 1. Înterupător de alimentare

ATENȚIE: Atunci când mașina robotizată de tuns iarba nu funcționează (inclusiv atunci când este depozitată), asigurați-vă că înterupătorul de alimentare este oprit.

Dacă mașina robotizată de tuns iarba nu este utilizată pentru o perioadă lungă și este lăsată cu alimentarea pornită, acumulatorul se poate descărca complet și poate deveni inutilizabil.

Încărcarea mașinii robotizate de tuns iarba

Verificarea capacității rămase a acumulatorului

1. Apăsăți butonul „STOP”.

Se deschide capacul afișajului.

► **Fig.4:** 1. Butonul „STOP” 2. Capacul afișajului 3. Panou de control





2. Porniți înterupătorul de alimentare al mașinii robotizate de tuns iarba.

3. Apăsăți butonul  de pe panoul de control.

Se afișează [Main menu (Meniu principal)] (Meniu principal). Puteți să verificați capacitatea rămasă a acumulatorului în partea dreaptă sus a ecranului.

Main menu (Meniu principal)

► **Fig.5:** 1. Indicarea capacității rămase a acumulatorului

Indicație pe ecranul LCD	Capacitatea rămasă a acumulatorului
	80 - 100 %
	60 - 80 %
	20 - 60 %
	0 - 20 %

Încărcarea

1. Porniți înterupătorul de alimentare al mașinii robotizate de tuns iarba.

NOTĂ: Încărcarea se efectuează doar când înterupătorul de alimentare al mașinii robotizate de tuns iarba este pornit.

NOTĂ: Dacă acumulatorul este descărcat complet, va dura mai mult timp decât de obicei până când acumulatorul începe să se încarce.

NOTĂ: Dacă acumulatorul este fierbinte sau rece, încărcarea nu va începe.

2. Andocați mașina robotizată de tuns iarba pe stația de încărcare.

► **Fig.6:** 1. Stație de încărcare 2. LED

Când începe încărcarea, LED-ul emite o lumină verde intermitentă. Atunci când încărcarea este finalizată, LED-ul se stinge.

Aspecte care ar trebui înțelese înainte de utilizare

Mediul de lucru

Verificați dacă zona în care urmează să fie tunsă iarba cu mașina robotizată de tuns iarba respectă următoarele criterii.

- Înălțimea ierbii este de 65 mm sau mai mică.
Dacă iarba este prea înaltă, tăiați-o în prealabil.
- Nu există obstacole precum pietre, bețe sau unelte.
Mașina robotizată de tuns iarba ar putea să arunce sau să agațe obstacole, ceea ce va conduce la un accident.
- Nu există bălți.
Mașina robotizată de tuns iarba poate să tundă gazonul în ploaie, dar iarba udă are tendința de a se lipi de mașina robotizată de tuns iarba și crește posibilitatea de alunecare pe pantele abrupte.
- Nu există acumulare de zăpadă.
Mașina robotizată de tuns iarba ar putea să alunece și să nu funcționeze corect.

Stație de încărcare

Stația de încărcare încarcă mașina robotizată de tuns iarba și trimite semnale către sârma de delimitare și sârma de ghidare.

Verificați dacă locul în care urmează să instalați stația de încărcare respectă următoarele criterii.

- Se află în apropierea sursei de alimentare.
- Se află pe o suprafață plană.
Locul de instalare are o pantă care se încadrează în intervalul $\pm 5^\circ$.
- Acest loc ar trebui să fie protejat de razele soarelui.
- Când instalați stația de încărcare direct pe gazon, tundeți gazonul scurt.
- Există un spațiu de cel puțin 3 m în fața sârmei de delimitare.

NOTĂ: Nu îndoiiți baza stației.

Sârmă de delimitare

Sârma de delimitare încadrează zona în care urmează să tundă iarba mașina robotizată de tuns iarba.

Instalați sârma de delimitare în jurul conturului zonei în care urmează să tundă iarba mașina robotizată de tuns iarba.

Pentru metoda de instalare, consultați capitolul „Instalarea sârmei de delimitare” din Ghidul de instalare.

Sârmă de ghidare

Această sârmă ghidează mașina robotizată de tuns iarba atunci când se întoarce la stația de încărcare. De asemenea, această sârmă ghidează mașina de tuns iarba către zonele în care mașina de tuns iarba lucrează mai rar din motive topografice etc.

Pentru metoda de instalare, consultați capitolul „Instalarea sârmei de ghidare” din Ghidul de instalare.

Iluminarea cu lampă

Mașina robotizată de tuns iarba și stația de încărcare indică diverse stări prin modelele de iluminare ale lămpilor lor.

► **Fig.7:** 1. LED 2. Indicator stație

Mașină robotizată de tuns iarba

LED	Stare
Verde/luminează intermitent	Se încarcă (se stinge când încărcarea este finalizată)
Alb/luminează intermitent	Funcționează (luminează intermitent în perioada specificată prin setarea [LED])
Roșu/luminează intermitent	A apărut o eroare
Galben/luminează intermitent	Standby (cu excepția cazurilor în care se află în modul standby în afara timpului de funcționare planificat în timpul operării automate)
Stins	Oprire/Acumulator descărcat sau o situație diferită de cele de mai sus

Stație de încărcare











Indicator stație	Stare
Roșu/aprins	A apărut o eroare
Roșu/luminează intermitent	Există o anomalie în conexiunea sârmei de delimitare
Verde/aprins	Sârma de delimitare a fost conectată cu succes

MOD DE UTILIZARE


Operațiunile panoului de control

Atunci când este apăsat butonul „STOP”, se deschide capacul afișajului, iar panoul de control poate fi utilizat.

► **Fig.8:** 1. Ecran LCD 2. Butoanele meniului 3. Taste de operare 4. Taste numerice 5. Butonul „STOP”

Buton/tastă	Funcție
Butoanele meniului	 Reduce mașina robotizată de tuns iarba la stația de încărcare. După apăsarea acestui buton, alegeți metoda de revenire dorită.
	 Afișează [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal).
	 Începe să tundă iarba. După apăsarea acestui buton, alegeți metoda de tundere a ierbii dorită.
Taste de operare	 Alegeți elementele de pe ecran. Elementul selectat este evidențiat (afișare inversată alb-negru).
	   Alegeți elementele de pe ecran. Elementul selectat este evidențiat (afișare inversată alb-negru).
	 Revine la ecranul anterior/operațiunea anterioară.
	 Execută elementul selectat.
Taste numerice	 Introduceți numere. Acestea pot fi operate doar când introducerea numerică este posibilă.

Selectarea și executarea elementelor de pe ecranul LCD




Operațiunile ecranului LCD sunt realizate în special prin intermediul meniului principal. Apăsați butonul  pentru a afișa meniul principal.

Main menu (Meniu principal)

► **Fig.9:** 1. Data 2. Ora 3. Capacitatea rămasă a acumulatorului 4. Înălțime de tăiere 5. Meniul de setări selectat în momentul respectiv 6. Pictogramele meniului de setări




Pentru operațiunile pe ecranul LCD se utilizează tastele de operare și tastele numerice. Butoanele/tastele disponibile diferă în funcție de elementele afișate pe ecran.

Când elementele selectate sunt poziționate unul lângă altul

Când elementele sunt poziționate unul lângă altul, selectați cu tastele   și executați cu tasta .






► **Fig.10:** 1. Element selectat

Când elementele selectate sunt poziționate vertical

Când elementele sunt poziționate vertical, selectați cu tastele   și executați cu tasta .


► **Fig.11:** 1. Element selectat

Când sunt disponibile opțiuni suplimentare

Când marcajul de tip săgeată triunghiulară apare lângă elementul selectat, sunt disponibile opțiuni suplimentare. Selectați elementul cu tasta/tastele de direcție (   ) indicate prin marcaje de tip săgeată triunghiulară și finalizați selecția cu tasta .

► **Fig.12**

Când se introduc numere

Pe ecranul de introducere a codului PIN și pentru elementele selectate în care sunt introduse valori, introduceți cu tastele **0** - **9** și finalizați introducerea cu tasta .

► **Fig.13**

NOTĂ: Când introduceți o valoare cu două sau mai multe cifre, introduceți în ordine, de la primele cifre (sau primul număr). Dacă greșiți, introduceți numere aleatorii pentru toate cifrele și apoi introduceți numerele corecte.

Începerea operațiunii de tundere a ierbii

AVERTIZARE: Asigurați-vă că respectați următoarele condiții atunci când mașina robotizată de tuns iarba este în funcțiune.

- Nu puneți niciodată mâinile și picioarele sub șasiu și nu priviți niciodată sub șasiu.
- Țineți-vă fața și mâinile departe de roțile care se învârt.
- Nu lăsați copiii sau animalele de companie să intre în zona de lucru.

NOTĂ: Mașina robotizată de tuns iarba este destinată doar tunderii ierbii. Îndepărtați în prealabil eventualele buruieni din zona de lucru.

NOTĂ: Îndepărtați în prealabil din zona de lucru obiectele precum pietre mici și bețe, care ar putea împiedica funcționarea mașinii robotizate de tuns iarba.

NOTĂ: Tunderea ierbii nu va putea începe dacă indicatorul stației este stins sau este aprins ori emite o lumină roșie intermitentă.

Stația de încărcare poate prezenta o eroare sau poate exista o sârmă de delimitare ruptă. Dacă indicatorul stației emite o lumină roșie intermitentă, verificați următoarele:

- Adaptorul c.a. este conectat la o priză?
- Cablul flexibil izolat în cauciuc este conectat corect la adaptorul c.a. și la stația de încărcare?
- Stația de încărcare și sârma de delimitare sunt conectate corect?
- Există un circuit deschis la sârma de delimitare?
- Conectoarele și cuploarele de pe sârma de delimitare sunt conectate corect?

Poate exista o eroare temporară din cauza descărcărilor electrice sau din alte cauze sau din cauza sistemului de protecție împotriva supraîncălzirii al stației de încărcare. Dacă indicatorul stației emite o lumină roșie, luați următoarele măsuri:

- Deconectați cablul flexibil izolat în cauciuc de la stația de încărcare, așteptați până când indicatorul stației se stinge și apoi reconectați cablul flexibil izolat în cauciuc.
- Dacă această acțiune nu rezolvă problema, conectați cablul flexibil izolat în cauciuc după un anumit timp.

► **Fig.14:** 1. Indicator stație

Setările implicite din fabrică sunt definite după cum urmează. Pentru a modifica setările implicite, consultați instrucțiunile privind elementele de setare importante enumerate în secțiunea „**MENIURI DE SETĂRI**” (pagina 148).

Element de setare important	Valoare inițială
Zona în care urmează să fie tunsă iarba	Zona definită prin configurarea inițială
Înălțime de tăiere	Consecventă (60 mm)
Depășirea perimetrului delimitat	32 cm
Tăiere în spirală	Activare

Începerea imediată a operațiunii de tundere a ierbii

Pentru a începe operațiunea de tundere a ierbii imediat, efectuați operațiunea de pornire a mașinii de tuns iarba pe panoul de control.

1. Apăsăți butonul „STOP”.

Se deschide capacul afișajului.

► **Fig.15:** 1. Butonul „STOP” 2. Capacul afișajului 3. Panou de control

2. Apăsăți butonul  de pe panoul de control.

3. Selectați opțiunea dorită.

Opțiune	Detalii
Auto mowing (Tuns automat)	Tunde iarba prin funcția automată și se încarcă. Când capacitatea acumulatorului scade, mașina robotizată de tuns iarba revine automat la stația de încărcare și se încarcă. Când încărcarea este finalizată, operațiunea de tundere a ierbii este reluată. Operațiunea este efectuată în perioada de tundere a ierbii planificată pe care ați configurat-o
Mowing without charging (Tuns fără încărcare)	Tunde iarba fără să se încarce. În cazul în care capacitatea rămasă a acumulatorului scade în timpul operațiunii de tundere a ierbii, mașina se oprește în momentul respectiv. Puteți alege momentul de tundere a ierbii pentru operațiunea de tundere a ierbii fără încărcare. (Until battery empty (Până la descărcarea bateriei) / For 30 min (Pentru 30 min.) / For 90 min (Pentru 90 min.)) <ul style="list-style-type: none"> Operațiunea de tundere a ierbii planificată va fi dezactivată în timp ce este activată această opțiune. Selectați această opțiune într-o zonă secundară.
Deactivate schedules (Dezactivare programe)	Dezactivează operațiunea de tundere a ierbii planificată și începe imediat operațiunea de tundere a ierbii. Puteți selecta perioada în care doriți să dezactivați planificările. (For 24 hours (Pentru 24 ore) / For 3 days (Pentru 3 zile))
Mowing - With spiral cutting (Tuns - Cu tăiere în spirală)	Începe să tundă iarba urmând un model în spirală, pornind dintr-o locație aleatorie. Selectați [Auto mowing (Tuns automat)] (Tundere automată a ierbii) în zona principală și [Mowing without charging (Tuns fără încărcare)] (Tunderea ierbii fără încărcare) într-o zonă secundară.

NOTĂ: Zona principală se referă la zona de lucru în care este instalată stația de încărcare și unde mașina robotizată de tuns iarba poate reveni în mod automat. În schimb, zona secundară se referă la o zonă de lucru în care nu există un traseu suficient de larg pentru ca mașina robotizată de tuns iarba să revină la stația de încărcare și este necesar să se mute mașina robotizată de tuns iarba transportând-o manual. Pentru detalii, consultați „**Începerea operațiunii de tundere a ierbii**” (pagina 149) din acest manual.

4. Închideți capacul afișajului.

Începe operațiunea de tundere a ierbii. LED-ul emite o lumină albă intermitentă în timpul operării.

NOTĂ: LED-ul va emite o lumină intermitentă în perioada stabilită în prealabil prin setarea [LED].

NOTĂ: Când închideți capacul afișajului, apăsați ferm până auziți un clic.

Specificarea datei și a orei pentru începerea operațiunii de tundere a ierbii

Specificați data și ora pentru efectuarea operațiunii de tundere a ierbii din următorul element de setare și setați mașina robotizată de tuns iarba în starea de așteptare.

[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal) > [Mowing preferences (Preferințe tuns)] (Preferințe pentru tunderea ierbii) > [Schedule (Program)] (Planificare)

Pentru metoda de setare detaliată, consultați secțiunea „**Începerea operațiunii de tundere a ierbii**” (pagina 149).

Oprirea operațiunii de tundere a ierbii


Există două metode pentru oprirea operațiunii de tundere a ierbii, după cum urmează.

Oprirea operațiunii de tundere a ierbii și rămânerea pe loc

Când butonul „STOP” este apăsat în timpul operării, capacul afișajului se deschide, iar operațiunea de tundere a ierbii se va opri.

► **Fig.16:** 1. Butonul „STOP” 2. Capacul afișajului

Oprirea operațiunii de tundere a ierbii și revenirea la stația de încărcare (sfârșit)

1. Apăsăți butonul „STOP” în timpul operării și apoi apăsați butonul  de pe panoul de control.

► **Fig.17:** 1. Butonul „STOP” 2. Capacul afișajului 3. Panou de control

2. Selectați opțiunea dorită.

Opțiune	Detalii
Stay at charging station (Menținere la stația de încărcare)	Mașina robotizată de tuns iarba revine și rămâne la stația de încărcare.
Schedule restart time (Programare oră repornire)	Mașina robotizată de tuns iarba revine la stația de încărcare și apoi reia operațiunea de tundere a ierbii după momentul setat.
Restart on schedule (Repornire conform prog.)	Mașina robotizată de tuns iarba revine la stația de încărcare și apoi reia operațiunea de tundere a ierbii la data și ora setate.

3. Închideți capacul afișajului.




NOTĂ: Când închideți capacul afișajului, apăsați ferm până auziți un clic.

MENIURI DE SETĂRI

Utilizați cele trei butoane ale meniului și tastatura de pe panoul de control pentru a configura mașina robotizată de tuns iarba în funcție de aplicație și de scop. Acest capitol prezintă conținutul setărilor din cele șase meniuri și multiplele lor submeniuri.

Ecranul primului meniu care este afișat după pornire (cu excepția pornirii pentru prima dată)

► Fig.18

Buton	Denumirea meniului	Ce se poate configura utilizând submeniurile	Pagina de referință	
	Start mowing (Începere tuns)	Tunderea ierbii prin funcția automată și încărcare.	149	
		Tunderea ierbii fără încărcare automată.	149	
		Pornirea tunderii automate a ierbii la momentul dorit. (Tunderea planificată a ierbii este pusă în așteptare.)	149	
		Tunderea ierbii în spirală.	150	
	Park (Parcare)	Readucerea mașinii robotizate de tuns iarba la stația de încărcare.	150	
		Readucerea mașinii robotizate de tuns iarba la stația de încărcare și reluarea operațiunii la momentul planificat.	150	
		Readucerea mașinii robotizate de tuns iarba la stația de încărcare și reluarea operațiunii conform planificării prestabilite.	150	
	Main menu (Meniu principal)	Mowing preferences (Preferințe tuns)	Modificarea și înregistrarea zonei în care urmează să fie tunsă iarba.	151
			Planificarea operațiunii de tundere a ierbii.	151
			Stabilirea înălțimii de tăiere.	152
		Navigation preferences (Preferințe navigație)	Stabilirea perioadei de căutare activă a semnalului de ghidare.	152
			Tăierea ierbii lângă conturul perimetrului delimitat.	153
			Stabilirea distanței de deplasare până la punctul de începere a operațiunii de tundere a ierbii.	153
			Selectarea metodei de plecare de la stația de încărcare.	153
			Reglarea unghiurilor de plecare de la stația de încărcare.	154
			Reglarea lățimii pentru deplasarea deviată.	155
			Tunderea ierbii netunse.	155
		Security (Securitate)	Setarea momentului în care va suna alarma.	156
			Schimbarea codului PIN.	156
			Prevenirea interferenței cu semnalul sârmei.	156
		Others (Altele)	Protejarea mașinii robotizate de tuns iarba împotriva furtului.	156
			Salvarea/încărcarea preferințelor utilizatorului.	157
			Modificarea setărilor privind data și ora.	157
			Modificarea limbii de afișare.	157
			Resetarea preferințelor utilizatorului.	157
Căutarea informațiilor despre produs.	157			
Gestionarea perioadei în care LED-ul este aprins/stins.	158			
Verificarea detaliilor privind erorile de operare.	158			

Începerea operațiunii de tundere a ierbii

ATENȚIE: Atunci când porniți mașina robotizată de tuns iarba pentru prima dată după ce ați făcut pregătirile necesare în prealabil instalând sârmele în zona în care urmează să fie tunsă iarba, asigurați-vă că mașina robotizată de tuns iarba pleacă automat din starea de andocare la stația de încărcare.

Când mașina robotizată de tuns iarba pleacă automat de la stația de încărcare, salvează câmpul magnetic în memoria sa și efectuează controlul autonom și, prin urmare, operațiunea de andocare va fi efectuată ulterior în mod corespunzător. Dacă această acțiune nu este efectuată, mașina robotizată de tuns iarba ar putea să nu efectueze andocarea în mod corespunzător când revine sau ar putea să nu funcționeze corect în alt fel.

Selectați și executați una dintre următoarele două metode pentru ca mașina robotizată de tuns iarba să plece automat de la stația de încărcare.

- Andocați mașina robotizată de tuns iarba încărcată complet la stația de încărcare în perioada de operare planificată în prealabil (sau în orice moment atunci când utilizați submeniul [Deactivate schedules (Dezactivare programe)] (Dezactivarea planificărilor) și apoi lansați instrucțiunea de pornire utilizând meniul [Start mowing (Începere tuns)] (Începerea operațiunii de tundere a ierbii). Pentru detalii, consultați „Începerea operațiunii de tundere a ierbii” (pagina 149).
- Înregistrați provizoriu metoda de plecare în submeniul [Mower departing points (Puncte de plecare mașină tuns)] (Punctele de plecare a mașinii de tuns iarba din meniul [Navigation preferences (Preferințe navigație)] (Preferințe pentru deplasare) și efectuați o deplasare de test. Pentru detalii, consultați „Selectarea metodei de plecare de la stația de încărcare” (pagina 153).

Tunderea ierbii prin funcția automată și încărcare

[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Start mowing (Începere tuns)] (Începerea operațiunii de tundere a ierbii) > [Auto mowing (Tuns automat)] (Tundere automată a ierbii)

Gazonul din zona principală încadrată de sârma de delimitare este tuns automat. Când este selectat acest meniu, mașina robotizată de tuns iarba este controlată automat în conformitate cu setările efectuate în fiecare meniu. Chiar dacă scade capacitatea acumulatorului, mașina robotizată de tuns iarba poate repeta automat încărcarea și poate continua să tundă cu ușurință gazonul din zonă.

Despre zona principală

Aceasta este zona de lucru pentru tunderea ierbii în perimetrul căreia se află stația de încărcare. Mașina robotizată de tuns iarba continuă să se deplaseze aleatoriu și să tundă gazonul din această zonă, revenind în repetate rânduri la stația de încărcare și plecând în repetate rânduri de la aceasta.

► Fig.19: 1. Zona principală 2. Stație de încărcare 3. Sârmă de delimitare

1. Apăsați butonul  de pe panoul de control.

Se afișează submeniul.

► Fig.20

2. Selectați [Auto mowing (Tuns automat)] (Tundere automată a ierbii).

Când este apăsată tasta , apare mesajul [Close the display cover to start mowing. (Închideți capacul afișajului pentru a începe să tundeți.)] (Închideți capacul afișajului pentru a începe tunderea ierbii).

3. Închideți capacul afișajului.

Mașina robotizată de tuns iarba începe să tundă iarba.

Tunderea ierbii fără încărcare automată

[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Start mowing (Începere tuns)] (Începerea operațiunii de tundere a ierbii) > [Mowing without charging (Tuns fără încărcare)] (Tunderea ierbii fără încărcare)

Operarea automată continuă pe parcursul duratei prestabilite sau până când se epuizează capacitatea acumulatorului. Utilizați mașina robotizată de tuns iarba cu această setare atunci când tundeți iarba din zona secundară care nu are niciun traseu către și dinspre zona principală. Tot în zona principală, utilizați această setare atunci când tundeți iarba doar pentru durata selectată,

pentru care nu este necesară revenirea la stația de încărcare sau încărcarea.

Despre zona secundară

Aceasta este o zonă de lucru separată pentru tunderea ierbii, care este încadrată de sârma de delimitare, dar care nu dispune de un traseu suficient de lat pentru ca mașina robotizată de tuns iarba să treacă în zona principală. Tunderea ierbii se realizează automat în timpul detectării semnalelor sârmei, dar revenirea automată la stația de încărcare nu este posibilă.

► Fig.21: 1. Zona principală 2. Stație de încărcare 3. Sârmă de delimitare 4. Traseu 5. Zonă secundară

NOTĂ: Pentru a utiliza mașina robotizată de tuns iarba într-o zonă secundară, mutați în prealabil mașina robotizată de tuns iarba manual din zona principală în zona secundară.

NOTĂ: Pentru a încărca mașina robotizată de tuns iarba care operează într-o zonă secundară, opriți mașina robotizată de tuns iarba, întrerupeți alimentarea și apoi transportați-o în zona principală. După ce ați mutat mașina robotizată de tuns iarba, porniți din nou alimentarea și conectați-o manual la stația de încărcare instalată.

1. Apăsați butonul  de pe panoul de control.

Se afișează submeniul.

2. Selectați [Mowing without charging (Tuns fără încărcare)] (Tunderea ierbii fără încărcare).

Se afișează meniul de opțiuni.

3. Selectați opțiunea dorită.

Opțiune	Detalii
Until battery empty (Până la descărcarea bateriei)	Tunde iarba automat până la epuizarea capacității rămase a acumulatorului.
For 30 min (Pentru 30 min.)	Tunde iarba automat timp de 30 de minute.
For 90 min (Pentru 90 min.)	Tunde iarba automat timp de 90 de minute.

Când este apăsată tasta , apare mesajul [Close the display cover to start mowing. (Închideți capacul afișajului pentru a începe să tundeți.)] (Închideți capacul afișajului pentru a începe tunderea ierbii).

4. Închideți capacul afișajului.

Mașina robotizată de tuns iarba începe să tundă iarba.

NOTĂ: Când se selectează [Until battery empty (Până la descărcarea bateriei)] (Până la descărcarea acumulatorului), mașina robotizată de tuns iarba se va opri atunci când capacitatea rămasă a acumulatorului se epuizează. Pentru a încărca mașina robotizată de tuns iarba, conectați-o manual la stația de încărcare din zona principală.

Pornirea tunderii automate a ierbii la momentul dorit (Punerea în așteptare a operațiunii de tundere a ierbii planificate)

[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Start mowing (Începere tuns)] (Începerea operațiunii de tundere a ierbii) > [Deactivate schedules (Dezactivare programe)] (Dezactivarea planificărilor)

Puteți pune în așteptare operațiunile de tundere a ierbii planificate în prealabil pentru o anumită perioadă pentru ca mașina robotizată de tuns iarba să funcționeze automat la momentul necesar sau la un moment convenabil. În mod normal, mașina robotizată de tuns iarba efectuează operațiunile de tundere a ierbii și oprește aceste operațiuni conform unui program prestabilit, dar dacă selectați acest meniu, veți putea utiliza mașina robotizată de tuns iarba automat chiar și în afara intervalelor planificate.

NOTĂ: După trecerea perioadei setate, programul înregistrat în prealabil se reactivează, iar mașina robotizată de tuns iarba reia operațiunile conform programului prestabilit.

1. Apăsați butonul  de pe panoul de control.

Se afișează submeniul.

2. Selectați [Deactivate schedules (Dezactivare programe)] (Dezactivarea planificărilor).

Se afișează meniul de opțiuni.

3. Selectați opțiunea dorită.

Opțiune	Detalii
For 24 hours (Pentru 24 ore)	Pune în așteptare pentru 24 de ore operațiunile de tundere a ierbii planificate în mașina robotizată de tuns iarba.
For 3 days (Pentru 3 zile)	Pune în așteptare pentru 3 zile operațiunile de tundere a ierbii planificate în mașina robotizată de tuns iarba.

Când este apăsată tasta , apare mesajul [Close the display cover to start mowing. (Închideți capacul afișajului pentru a începe să tundeți.)] (Închideți capacul afișajului pentru a începe tunderea ierbii).

4. Închideți capacul afișajului.

Mașina robotizată de tuns iarba începe să tundă iarba.

NOTĂ: Pentru a opri operațiunile de tundere a ierbii pe parcursul perioadei stabilite, operați manual mașina robotizată de tuns iarba, apăsând butonul „STOP” de pe mașina robotizată de tuns iarba sau utilizând meniul [Park (Parcare)] (Parcare) etc.

Tunderea ierbii în spirală

[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Start mowing (Începerea tuns)] (Începerea operațiunii de tundere a ierbii) > [Mowing - With spiral cutting (Tuns - Cu tăiere în spirală)] (Tunderea ierbii – cu tăiere în spirală)

Tunderea ierbii începe urmând un model în spirală dintr-un anumit punct din zonă, precum un loc în care iarba este deasă sau în care înălțimea ierbii este inegală din cauza ierbii netunse etc. După deplasarea care urmează un model în spirală pentru a tunde intens gazonul într-un anumit loc, mașina robotizată de tuns iarba trece la deplasarea normală și continuă să tundă iarba în întreaga zonă.

Traseul normal și traseul în spirală

În mod normal, mașina robotizată de tuns iarba își calculează traseul automat și se deplasează aleatoriu în linii drepte în zonă pentru a obține un finisaj uniform al gazonului. Cu toate acestea, puteți prioritiza și tunde intens iarba într-o anumită zonă pentru a obține un finisaj bun prin începerea tăierii în spirală dintr-un anumit loc, de exemplu, un loc unde iarba este deasă, unde a rămas iarbă netunsă sau unde iarba crește mai repede decât în alte locuri.

► Fig.22: 1. Traseu normal 2. Traseu în spirală

1. Opriți întrerupătorul de alimentare al acesteia și poziționați mașina robotizată de tuns iarba în locul în care trebuie să înceapă tăierea în spirală. Apoi porniți întrerupătorul de alimentare.

2. Apăsați butonul  de pe panoul de control.

Se afișează submeniul.

3. Selectați [Mowing - With spiral cutting (Tuns - Cu tăiere în spirală)] (Tunderea ierbii – cu tăiere în spirală).

Se afișează meniul de opțiuni.

4. Selectați opțiunea dorită.

Opțiune	Detalii
Auto mowing (Tuns automat)	Efectuează tăierea în spirală în zona principală și, la finalizare, continuă să tundă iarba prin funcția automată și se încarcă.
Mowing without charging (Tuns fără încărcare)	Efectuează tăierea în spirală și, la finalizare, continuă să tundă iarba prin funcția automată în perioada specificată și fără să se încarce automat.

Când este apăsată tasta , apare mesajul [Close the display cover to start mowing. (Închideți capacul afișajului pentru a începe să tundeți.)] (Închideți capacul afișajului pentru a începe tunderea ierbii).

5. Închideți capacul afișajului.

Mașina robotizată de tuns iarba începe să tundă iarba.

Preferințe pentru parcare

NOTĂ: Este recomandat să setați perioada de căutare activă pentru semnalul de ghidare la „0” (zero) dacă nu instalați sârme de ghidare în zona dumneavoastră de lucru. Acest lucru ajută mașina robotizată de tuns iarba să revină rapid la stația de încărcare. Pentru detalii, consultați „Configurarea perioadei de căutare activă a semnalului de ghidare” (pagina 152).

Readucerea mașinii robotizate de tuns iarba la stația de încărcare

[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Park (Parcare)] (Parcare) > [Stay at charging station (Menținere la stația de încărcare)] (Rămânere la stația de încărcare)

Operațiunile de tundere a ierbii sunt oprite, iar mașina robotizată de tuns iarba revine la stația de încărcare.

1. Apăsați butonul  de pe panoul de control.

Se afișează submeniul.

► Fig.23

2. Selectați [Stay at charging station (Menținere la stația de încărcare)] (Rămânere la stația de încărcare).

Când este apăsată tasta , se afișează mesajul [Close the display cover to return to the charging station. (Închideți capacul afișajului pentru a reveni la stația de încărcare.)] (Închideți capacul afișajului pentru a reveni la stația de încărcare.).

3. Închideți capacul afișajului.

Mașina robotizată de tuns iarba revine la stația de încărcare.

Readucerea mașinii robotizate de tuns iarba la stația de încărcare și reluarea operațiunii la momentul planificat

[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Park (Parcare)] (Parcare) > [Schedule restart time (Programare oră repornire)] (Planificare moment repornire)

Mașina robotizată de tuns iarba revine la stația de încărcare și apoi reia operațiunea după momentul specificat.

1. Apăsați butonul  de pe panoul de control.

Se afișează submeniul.

2. Selectați [Schedule restart time (Programare oră repornire)] (Planificare moment repornire).

Se afișează ecranul de introducere.

3. Utilizați tastatura și introduceți momentul dorit.

► Fig.24

NOTĂ: Puteți introduce un moment pentru repornire cuprins între 0 și 99 de ore. Setarea inițială este de 3 ore.

4. Apăsați tasta pentru a verifica informațiile introduse.

Se afișează mesajul [Close the display cover to return to the charging station. (Închideți capacul afișajului pentru a reveni la stația de încărcare.)] (Închideți capacul afișajului pentru a reveni la stația de încărcare.).

5. Închideți capacul afișajului.

Mașina robotizată de tuns iarba revine la stația de încărcare.

Readucerea mașinii robotizate de tuns iarba la stația de încărcare și reluarea operațiunii conform planificării prestabilite

[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Park (Parcare)] (Parcare) > [Restart on schedule (Repor. conform prog.)] (Repornire conform planificării)

Mașina robotizată de tuns iarba revine la stația de încărcare și apoi reia operațiunea conform programului prestabilit de tundere a ierbii. Mașina robotizată de tuns iarba continuă să aștepte după ce revine la stația de încărcare și apoi pleacă automat de la stație pentru a efectua următorul program prestabil de tundere a ierbii.

NOTĂ: Dacă mașina robotizată de tuns iarba nu este încărcată suficient, nu va începe să tundă iarba, chiar dacă planificarea prestabilă se apropie. Tunderea ierbii va fi reluată după ce încărcarea este completă.

NOTĂ: Planificarea afișată pe ecran nu poate fi creată, modificată sau ștearsă din acest meniu. Pentru a regla planificarea, selectați [Schedule (Program)] (Planificare) în meniul [Mowing preferences (Preferințe tuns)] (Preferințe pentru tunderea ierbii) și efectuați din nou setările.


1. Apăsați butonul  de pe panoul de control.

Se afișează submeniul. Planificarea tunderii ierbii se afișează lângă [Restart on schedule (Repor. conform prog.)] (Repornire conform planificării). Data și ora afișate sunt cele aferente următoarei planificări a repornirii după ce mașina robotizată de tuns iarba s-a întors la stația de încărcare.

2. Selectați [Restart on schedule (Repor. conform prog.)] (Repornire conform planificării).

Confirmați planificarea afișată a pornirii și continuați să efectuați setarea.

► **Fig.25:** 1. Următoarea planificare a repornirii

Când este apăsată tasta , se afișează mesajul [Close the display cover to return to the charging station. (Închideți capacul afișajului pentru a reveni la stația de încărcare.)] (Închideți capacul afișajului pentru a reveni la stația de încărcare.).

3. Închideți capacul afișajului.

Mașina robotizată de tuns iarba revine la stația de încărcare.



Preferințe pentru tunderea ierbii






Modificarea și înregistrarea zonei în care urmează să fie tunsă iarba


[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal) > [Mowing preferences (Preferințe tuns)] (Preferințe pentru tunderea ierbii) > [Mowing area (Zonă de tuns)] (Zona în care urmează să fie tunsă iarba)

Această setare este folosită pentru a modifica dimensiunea zonei în care urmează să fie tunsă iarba înregistrată când mașina robotizată de tuns iarba a fost pornită pentru prima dată sau pentru a înregistra dimensiunea unei noi zone în care urmează să fie tunsă iarba. Mașina robotizată de tuns iarba calculează procesul optim de tundere a ierbii și tunde gazonul în mod eficient pe baza informațiilor privind zona în care urmează să fie tunsă iarba setate aici.

NOTĂ: Setati o zonă adecvată în care urmează să fie tunsă iarba. Dacă valoarea setată se abate mult de la zona reală, pot exista locuri în care iarba nu va fi tunsă etc.

1. Apăsați butonul  de pe panoul de control. Se afișează [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal).
2. Selectați  care se afișează pe ecran.
► **Fig.26**
Se afișează submeniul.
3. Selectați [Mowing area (Zonă de tuns)] (Zona în care urmează să fie tunsă iarba).
► **Fig.27**
4. Utilizați tastatura și selectați intervalul de dimensiuni al zonei în care urmează să fie tunsă iarba.
► **Fig.28:** 1. Marcaje de tip săgeți triunghiulare

NOTĂ: Când se afișează marcaje de tip săgeți triunghiulare lângă această opțiune, apăsați tastele     pentru a comuta afișarea opțiunilor. Când apare opțiunea dorită, apăsați tasta  pentru a verifica selecția.

5. Urmați mesajul afișat pe ecran și finalizați setarea. Când se afișează mesajul [Saved successfully. (Salvare reușită.)] (Salvat cu succes), apăsați tasta .






Planificarea operațiunii de tundere a ierbii

[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal) > [Mowing preferences (Preferințe tuns)] (Preferințe pentru tunderea ierbii) > [Schedule (Program)] (Planificare)

Configurați planificarea pentru tunderea ierbii pentru o săptămână în avans pentru a efectua operațiunile de tundere a ierbii în funcție de vreme și de tiparele stilului de viață. Un plan de lucru corespunzător va stabili, de asemenea, frecvența de tundere a ierbii și va menține gazonul într-o stare bună pentru o perioadă mai lungă.

ATENȚIE: Definiți planificări de lucru zilnice și săptămânale pentru orele de nefuncționare și de funcționare nesupravegheată. Pregătiți planificări pentru a evita posibilitatea de a întâlni animale nocturne. Persoanele din apropiere sau animalele sălbatice ar putea fi rănite în timpul operațiunilor de tundere a ierbii.

NOTĂ: Identificați intervale bine echilibrate pentru a evita deplasarea prea frecventă a mașinii de tuns iarba, care să provoace compactarea gazonului. Evitați perioadele lungi de tundere a ierbii și prioritizați intervalele de timp planificate pentru ca traficul să fie redirecționat astfel încât să existe perioade de pauză în zonele foarte frecventate.

1. Apăsați butonul  de pe panoul de control. Se afișează [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal).
 2. Selectați  care se afișează pe ecran. Se afișează submeniul.
 3. Select [Schedule (Program)] (Planificare). Se afișează ecranul pentru setarea planificării săptămânale.
 4. Utilizați tastatura pentru a selecta ziua în care să configurați planificarea.
Apăsați tastele   pentru a evidenția ziua dorită și apoi apăsați tasta .
- Puteți selecta mai multe zile în același timp. Ziua/zilele selectată(e) este/sunt subliniată(e).
- **Fig.29:** 1. Indicarea selecției zilelor 2. Perioada în care este planificată operațiunea de tundere a ierbii 3. Perioada în care nu este planificată operațiunea de tundere a ierbii





NOTĂ: Când au fost selectate zilele și s-a configurat planificarea temporală detaliată, se afișează orarul de lucru înregistrat pentru fiecare zi. Perioadele în care nu s-a configurat nicio planificare sunt afișate cu alb.

5. Selectați [Time schedule (Program. timp)] (Planificare temporală). Se afișează ecranul pentru setarea planificării temporale.
6. Selectați opțiunea dorită.

Opțiune	Detalii
Work 24 hours (Lucru 24 ore)	Mașina robotizată de tuns iarba funcționează pe parcursul întregii zile. Când este selectată această opțiune, va apărea o bifă în caseta de validare [Schedule 1: (Program. timp 1:)] (Planificare 1:) și se afișează [00:00] - [24:00].
Park 24 hours (Parcare 24 ore)	Mașina robotizată de tuns iarba rămâne parcată pe parcursul întregii zile. Când este selectată această opțiune, bifele sunt eliminate din casele de validare [Schedule 1: (Program. timp 1:)] (Planificare 1:) și [Schedule 2: (Program. timp 2:)] (Planificare 2:) și se afișează [00:00] - [00:00].
Schedule 1: (Program. timp 1:)	Mașina robotizată de tuns iarba funcționează la momentul setat.
Schedule 2: (Program. timp 2:)	Mașina robotizată de tuns iarba funcționează la momentul setat.

► **Fig.30**

Configurarea planificărilor

- (1) Utilizați tastatura și introduceți o bifă în caseta de validare a opțiunii de planificare ce urmează a fi setată.
- (2) Utilizați tastele     pentru a evidenția câmpul de introducere a orei sau a minutului de setat.
- (3) Utilizați tastatura și introduceți momentul.
- (4) Repetați pașii 2 și 3 pentru a completa toate câmpurile de introducere a orelor și a minutelor.

NOTĂ: Pentru a activa o configurare a planificării, asigurați-vă că introduceți o bifă în caseta de validare.

NOTĂ: Momentele introduse în [Schedule 1: (Program. timp 1:)] (Planificare 1:) și [Schedule 2: (Program. timp 2:)] (Planificare 2:) nu se pot suprapune.

7. Selectați [Verify (Verificare)] (Verificare).

Când se afișează mesajul [Saved successfully. (Salvare reușită.)] (Salvat cu succes), apăsați tasta .

Durată de funcționare recomandată pentru o zonă selectată în care urmează să fie tunsă iarba

Tabelul prezintă durate de funcționare de referință sugerate pentru categoria de dimensiune a zonei în care urmează să fie tunsă iarba. Stabiliți-vă propriile planificări zilnice și săptămânale în funcție de nevoile dumneavoastră.

Dimensiunea zonei în care urmează să fie tunsă iarba (m ²)	Zile de funcționare săptămânal (zile)	Ore de funcționare zilnic (ore)	Exemple de orare
500	5	5	07:00 - 12:00
	7	3,5	07:00 - 10:30
750	5	7,5	07:00 - 14:30
	7	5,5	07:00 - 12:30
1.000	5	10	07:00 - 17:00
	7	7	07:00 - 14:00
1.500	5	14,5	07:00 - 21:30
	7	10,5	07:00 - 17:30
2.000	5	19,5	04:00 - 23:30
	7	14	07:00 - 21:00
2.500	6	20	03:00 - 23:00
	7	17,5	05:00 - 22:30
3.000	7	21	02:00 - 23:00
3.500	7	24	00:00 - 24:00

Stabilirea înălțimii de tăiere

[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal) > [Mowing preferences (Preferințe tuns)] (Preferințe pentru tunderea ierbii) > [Cutting height (Înălț. tăiere)] (Înălțime de tăiere)



Configurați înălțimea de tăiere manual sau utilizând funcția Auto. Mașina robotizată de tuns iarba reglează automat înălțimea pânzei în funcție de înălțimea ierbii configurată.

NOTĂ: Tunderea ierbii înalte la o înălțime mică dintr-o singură încercare poate cauza ofilirea ierbii sau blocarea ierbii tăiate în interiorul mașinii robotizate de tuns iarba.

NOTĂ: Nu încercați să tăiați iarba înaltă dintr-o singură încercare. În schimb, tundeți gazonul în etape, lăsând o zi sau două între sesiunile de tundere, astfel ca firele de iarbă să ajungă la aceeași înălțime. Bucățile de gazon tăiat nu ar trebui să fie mai lungi de 5 mm într-o singură sesiune de tundere. Deteriorarea gazonului și sarcina asupra acestuia pot fi reduse pentru a menține un finisaj frumos al gazonului prin configurarea unei înălțimi adecvate a ierbii și a unei frecvențe adecvate de tundere a ierbii.

NOTĂ: Valoarea de setare a înălțimii de tăiere maxime pentru mașina robotizată de tuns iarba este de 60 mm. Dacă înălțimea ierbii la începutul operațiunii de tundere a ierbii depășește această valoare maximă, tundeți iarba la cel mult 65 mm cu o mașină de tuns iarba Makita sau cu o altă mașină înainte de utiliza mașina robotizată de tuns iarba.

► Fig.31

1. Apăsați butonul  de pe panoul de control. Se afișează [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal).
2. Selectați  care se afișează pe ecran. Se afișează submeniul.
3. Selectați [Cutting height (Înălț. tăiere)] (Înălțime de tăiere). Se afișează ecranul de selectare a meniului.
4. Selectați meniul dorit.

Meniu	Detalii
Manual (consistent) (Manual consecvent)	Setează o înălțime de tăiere consecventă.
Auto	Dacă introduceți înălțimile ierbii la începutul și la sfârșitul operațiunii de tundere a ierbii, mașina robotizată de tuns iarba reglează automat înălțimea pânzei în trepte.

Se afișează ecranul de introducere a înălțimii de tăiere.

5. Utilizați tastele pentru a regla înălțimea de tăiere.

Când se afișează pe ecran înălțimea dorită, apăsați tasta pentru a verifica setarea. Când există mai multe câmpuri de introducere, selectați toate valorile și apoi apăsați tasta .

Ecranul de introducere al meniului [Manual (consistent) (Manual consecvent)] (Manual consecvent)

► Fig.32

Ecranul de introducere al meniului [Auto] (Auto)

► Fig.33: 1. Înălțimea ierbii la începerea funcționării 2. Înălțimea ierbii vizată

6. Urmați mesajul afișat pe ecran și finalizați setarea.

Când se afișează mesajul [Saved successfully. (Salvare reușită.)] (Salvat cu succes), apăsați tasta .

Preferințe pentru deplasare

ATENȚIE: Atunci când porniți mașina robotizată de tuns iarba pentru prima dată după ce ați făcut pregătirile necesare în prealabil instalând sârmele în zona în care urmează să fie tunsă iarba, asigurați-vă că mașina robotizată de tuns iarba pleacă automat din starea de andocare la stația de încărcare.

Când mașina robotizată de tuns iarba pleacă automat de la stația de încărcare, salvează câmpul magnetic în memoria sa și efectuează controlul autonom și, prin urmare, operațiunea de andocare va fi efectuată ulterior în mod corespunzător. Dacă această acțiune nu este efectuată, mașina robotizată de tuns iarba ar putea să nu efectueze andocarea în mod corespunzător când revine sau ar putea să nu funcționeze corect în alt fel.

Selectați și executați una dintre următoarele două metode pentru ca mașina robotizată de tuns iarba să plece automat de la stația de încărcare.

- Andocați mașina robotizată de tuns iarba încărcată complet la stația de încărcare în perioada de operare planificată în prealabil (sau în orice moment atunci când utilizați submeniul [Deactivate schedules (Dezactivare programe)] (Dezactivarea planificărilor) și apoi lansați instrucțiunea de pornire utilizând meniul [Start mowing (Începere tuns)] (Începerea operațiunii de tundere a ierbii). Pentru detalii, consultați „Începerea operațiunii de tundere a ierbii” (pagina 149).
- Înregistrați provizoriu metoda de plecare în submeniul [Mower departing points (Puncte plecare mașină tuns)] (Punctele de plecare a mașinii de tuns iarba) din meniul [Navigation preferences (Preferințe navigație)] (Preferințe pentru deplasare) și efectuați o deplasare de test. Pentru detalii, consultați „Selectarea metodei de plecare de la stația de încărcare” (pagina 153).

Configurarea perioadei de căutare activă a semnalului de ghidare



[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal) > [Navigation preferences (Preferințe navigație)] (Preferințe pentru deplasare) > [Active search period for guide wire (Perioadă căutare activă fir ghidare)] (Perioadă de căutare activă pentru sârma de ghidare)

Configurați perioada în care mașina robotizată de tuns iarba caută în mod activ semnalul de control al sârmei de ghidare.

NOTĂ: Când revine la stația de încărcare, mașina robotizată de tuns iarba detectează semnalul transmis de sârma de ghidare și urmează semnalul respectiv pentru a identifica în mod eficient traseul de revenire la stație.

NOTĂ: Dacă semnalul sârmei de ghidare nu poate fi detectat în perioada de căutare activă, se comută la căutarea într-un interval extins, inclusiv a semnalului de la sârma de delimitare, iar mașina robotizată de tuns iarba revine la stația de încărcare în funcție de semnalul de control detectat.

NOTĂ: Este recomandat să setați perioada de căutare activă pentru semnalul de ghidare la „0” (zero) dacă nu instalați sârme de ghidare în zona dumneavoastră de lucru.

1. Apăsați butonul  de pe panoul de control. Se afișează [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal).
2. Selectați  care se afișează pe ecran.

Se afișează submeniul.

3. Selectați [Active search period for guide wire (Perioadă căutare activă fir ghidare)] (Perioadă de căutare activă pentru sârma de ghidare).

► Fig.34

Se afișează ecranul de introducere.

4. Utilizați tastatura și introduceți perioada de căutare dorită.

► Fig.35

NOTĂ: Puteți introduce o perioadă de căutare activă cuprinsă între 0 și 10 minute. Setarea inițială este de 10 minute. Dacă se introduce o valoare care depășește intervalul de setare, aceasta este înlocuită automat cu valoarea maximă.

5. Apăsați tasta pentru a verifica informațiile introduse.

Când se afișează mesajul [Saved successfully. (Salvare reușită.)]

(Salvat cu succes), apăsați tasta .

Tunderea ierbii lângă conturul perimetrului delimitat

[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal) > [Navigation preferences (Preferințe navigație)] (Preferințe pentru deplasare) > [Boundary overreach (Acces margine)] (Depășirea perimetrului delimitat)

Reglați distanța cu care mașina robotizată de tuns iarba poate să depășească sârma de delimitare pentru a tunde iarba perfect lângă conturul perimetrului delimitat.

Mișcarea mașinii robotizate de tuns iarba în apropierea conturului perimetrului delimitat

Când mașina robotizată de tuns iarba se apropie de sârma de delimitare instalată în jurul zonei în care urmează să fie tunsă iarba, aceasta detectează semnalul de la sârmă și se pregătește să schimbe direcția. Dacă este configurată depășirea perimetrului delimitat, mașina robotizată de tuns iarba tunde iarba până la o anumită distanță în exteriorul sârmei și apoi revine în interiorul perimetrului delimitat, se întoarce automat și continuă să tundă iarba. Prin configurarea unei depășiri adecvate a perimetrului delimitat, puteți obține un finisaj bun al gazonului, fără să rămână iarba netunsă lângă perimetrul delimitat.

► Fig.36: 1. Sârmă de delimitare 2. Depășirea perimetrului delimitat 3. Semnalul sârmei 4. Traseul de tundere a ierbii

1. Apăsați butonul  de pe panoul de control.

Se afișează [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal).

2. Selectați  care se afișează pe ecran.

Se afișează submeniul.

3. Selectați [Boundary overreach (Acces margine)] (Depășirea perimetrului delimitat).

Se afișează ecranul de introducere.

4. Utilizați tastatura și introduceți distanța cu care mașina robotizată de tuns iarba poate depăși sârma de delimitare.

► Fig.37

NOTĂ: Puteți introduce o distanță de depășire cuprinsă între 20 și 50 cm.

NOTĂ: Dacă se introduce o valoare sub intervalul de setare, se afișează mesajul [Invalid input. (Intrare nevalidă.)] (Introducere incorectă.). Selectați [OK] și apoi apăsați tasta . Se afișează din nou ecranul de introducere.

NOTĂ: Dacă se introduce o valoare care depășește intervalul de setare, aceasta este înlocuită automat cu valoarea maximă.

5. Apăsați tasta pentru a verifica informațiile introduse.

Când se afișează mesajul [Saved successfully. (Salvare reușită.)]

(Salvat cu succes), apăsați tasta .

Stabilirea distanței de deplasare până la punctul de începere a operațiunii de tundere a ierbii

[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal) > [Navigation preferences (Preferințe navigație)] (Preferințe pentru deplasare) > [Departure position (Poziție plecare)] (Poziția de plecare)

Configurați distanța de deplasare până când mașina robotizată de tuns iarba începe să tundă iarba după ce pleacă de la stația de încărcare. Inițial, mașina robotizată de tuns iarba se îndepărtează de stația de încărcare fără să tundă iarba și apoi începe să tundă iarba când

se îndepărtează până la distanța configurată aici.

De ce este necesar să se deplaseze către punctul de începere a operațiunii de tundere a ierbii?

Când mașina robotizată de tuns iarba pleacă de la stația de încărcare, nu începe să tundă iarba imediat, ci, în schimb, începe să tundă iarba după ce se deplasează la o anumită distanță de stație. Acest lucru se întâmplă deoarece setarea unei poziții de începere a funcționării la o mică distanță permite să se evite suprapunerea sau deplasarea traseelor de lucru și accesul mai eficient în zonele greu de accesat.

► Fig.38: 1. Stație de încărcare 2. Poziția de începere a funcționării 3. Distanță de deplasare

1. Apăsați butonul  de pe panoul de control.

Se afișează [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal).

2. Selectați  care se afișează pe ecran.

Se afișează submeniul.

3. Selectați [Departure position (Poziție plecare)] (Poziția de plecare).

Se afișează ecranul de introducere.

4. Utilizați tastatura și introduceți distanța la care mașina robotizată de tuns iarba trebuie să se îndepărteze înainte de a începe operațiunea de tundere a ierbii.

► Fig.39

NOTĂ: Puteți introduce o poziție de plecare cuprinsă între 80 și 300 cm.

NOTĂ: Dacă se introduce o valoare sub intervalul de setare, se afișează mesajul [Invalid input. (Intrare nevalidă.)] (Introducere incorectă.). Selectați [OK] și apoi apăsați tasta . Se afișează din nou ecranul de introducere.

NOTĂ: Dacă se introduce o valoare care depășește intervalul de setare, aceasta este înlocuită automat cu valoarea maximă.

5. Apăsați tasta pentru a verifica informațiile introduse.

Când se afișează mesajul [Saved successfully. (Salvare reușită.)]

(Salvat cu succes), apăsați tasta .

Selectarea metodei de plecare de la stația de încărcare

[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal) > [Navigation preferences (Preferințe navigație)] (Preferințe pentru deplasare) > [Mower departing points (Puncte plecare mașină tuns)] (Punctele de plecare a mașinii de tuns iarba)

Selectați metoda prin care mașina robotizată de tuns iarba va pleca de la stația de încărcare și va începe să tundă iarba. Puteți înregistra și regla prioritatea de execuție pentru până la cinci metode diferite de plecare, inclusiv tipul semnalului sârmei de urmat și distanța de deplasare către punctele de plecare a mașinii de tuns iarba atunci când pleacă de la stație.

Combinarea cu îndemănare a mai multor puncte de plecare a mașinii de tuns iarba

Pe lângă începerea operațiunii de tundere a ierbii prin plecarea direct de la stația de încărcare, mașina robotizată de tuns iarba poate și să se îndepărteze de stație de-a lungul sârmei de delimitare sau de-a lungul sârmei de ghidare cu o anumită distanță și apoi poate începe operațiunea din punctul respectiv. Prin combinarea mai multor metode de plecare în funcție de forma și dispunerea zonei de lucru, puteți evita suprapunerea sau deplasarea traseelor de lucru, puteți ajunge direct în zonele care sunt greu de accesat prin deplasarea normală și puteți obține un finisaj uniform al gazonului în întreaga zonă.

► Fig.40: 1. Stație de încărcare 2. Sârmă de delimitare 3. Sârmă de ghidare 4. Punctele de plecare a mașinii de tuns iarba

NOTĂ: Andocați mașina robotizată de tuns iarba pe stația de încărcare înainte de a seta metodele de plecare.

1. Apăsați butonul  de pe panoul de control.

Se afișează [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal).

2. Selectați  care se afișează pe ecran.

Se afișează submeniul.

3. Selectați [Mower departing points (Puncte plecare mașină tuns)] (Punctele de plecare a mașinii de tuns iarba).

Se afișează ecranul de selectare a meniului.

4. Selectați numărul profilului pentru a înregistra metoda de plecare.

► **Fig.41:** 1. Se deplasează către stânga de-a lungul sârmei de delimitare 2. Se deplasează către dreapta de-a lungul sârmei de delimitare 3. Se deplasează de-a lungul sârmei de ghidare 1 4. Se deplasează de-a lungul sârmei de ghidare 2

Se afișează meniul de opțiuni.

5. Utilizați tastatura și introduceți condițiile dorite în câmpurile pentru formatul opțiunii afișate pe ecran.

Opțiune	Detalii
Wire to trace: (Fir de urmărit:)	Selectați tipul de sârmă pe care trebuie să îl detecteze mașina robotizată de tuns iarba după ce pleacă de la stația de încărcare. Utilizați tastele pentru a afișa tipul de sârmă dorit. Pentru a pleca direct de la stația de încărcare fără a detecta o anumită sârmă, selectați [--].
Departure position: (Poziție plecare:)	Introduceți distanța la care mașina robotizată de tuns iarba trebuie să se îndepărteze de stație înainte de a începe operațiunea de tundere a ierbii. Puteți introduce o distanță cuprinsă între 0 și 800 m.
Probability (Probabilitate)	Introduceți probabilitatea de executare a profilului setat sub formă de procent.

► **Fig.42:** 1. Valoarea maximă a probabilității care poate fi introdusă

NOTĂ: Dacă setați ca în figurile prezentate, probabilitatea totală de [Mower departing points (Puncte plecare mașină tuns)] (Punctele de plecare a mașinii de tuns iarba) este de 60 %. În ceea ce privește restul de 40 %, mașina robotizată de tuns iarba pleacă direct de la stația de încărcare. Atunci când mașina robotizată de tuns iarba pleacă direct de la stația de încărcare, unghiurile de plecare pot fi reglate. Pentru detalii referitoare la unghiurile de plecare, consultați secțiunea „Reglarea unghiurilor de plecare de la stația de încărcare”.

NOTĂ: Valoarea maximă a probabilității care poate fi introdusă pentru fiecare profil este afișată în partea stângă a câmpului de introducere a probabilității. Introduceți o valoare egală cu valoarea maximă afișată sau o valoare mai mică. Dacă se introduce o valoare care depășește intervalul, aceasta este înlocuită automat cu valoarea maximă.

6. Selectați [Test] și executați operația de test înainte de înregistrarea setărilor.

Urmați mesajul afișat pe ecran și finalizați operația de test.

Dacă rezultatele operației de test sunt nesatisfăcătoare, refaceți setarea.

NOTĂ: Pentru a înregistra setarea privind distanța după deplasarea de test, salvați raportul testului urmând instrucțiunile de pe ecran. Apoi apăsați tasta pentru a finaliza înregistrarea, după ce apare mesajul [Saved successfully. (Salvare reușită.)] (Salvat cu succes). Când înregistrarea este finalizată, ecranul revine la ecranul de selecție a meniului.

NOTĂ: Mașina robotizată de tuns iarba se oprește automat lângă punctul de plecare a mașinii de tuns iarba după deplasarea de testare. Pentru a reface setările sau a înregistra un profil nou, andocați din nou manual mașina robotizată de tuns iarba la stația de încărcare.

NOTĂ: Pentru a omite deplasarea de testare, selectați [Verify (Verificare)] (Verificare) și înregistrați setarea.

Când se afișează mesajul [Saved successfully. (Salvare reușită.)] (Salvat cu succes), apăsați tasta .

7. Repetați pașii (4) până la (6) și înregistrați până la cinci profiluri, după cum este necesar.

Reglarea unghiurilor de plecare de la stația de încărcare

[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal) > [Navigation preferences (Preferințe navigație)] (Preferințe pentru deplasare) > [Departure angles (Unghiuri de plecare)] (Unghiuri de plecare)

Setați unghiurile de plecare pentru când mașina robotizată de tuns iarba pleacă direct de la stația de încărcare. Presupunând că punctul de contact pentru andocare din fața stației de încărcare este 0° (ora 12), puteți seta două intervale pentru unghiurile de plecare, cuprinse

între 90° (ora 3) și 270° (ora 9) în direcția acelor de ceasornic. Puteți regla prioritatea de execuție a fiecărui unghi de plecare.

Care este „probabilitatea” care determină prioritatea de execuție?

Probabilitatea obținută la setarea metodei de plecare și a unghiurilor de plecare de la stația de încărcare exprimă posibilitatea ca mașina robotizată de tuns iarba să prioritizeze operarea în funcție de datele setate sub formă de procent.

De exemplu, dacă se introduc 25% și 75% ca probabilități pentru intervalele 1 și 2 atunci când se setează unghiurile de plecare, există o probabilitate de 25% ca mașina robotizată de tuns iarba să plece într-un unghi aleatoriu în intervalul 1.

► **Fig.43:** 1. Exit range 1 (Intervalul de ieșire 1) 2. Exit range 2 (Intervalul de ieșire 2) 3. Stație de încărcare

1. Apăsați butonul de pe panoul de control.

Se afișează [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal).

2. Selectați care se afișează pe ecran.

Se afișează submeniul.

3. Selectați [Departure angles (Unghiuri de plecare)] (Unghiuri de plecare).

Se afișează meniul de opțiuni.

4. Utilizați tastatura și introduceți condițiile dorite în câmpurile pentru formatul opțiunii afișate pe ecran.

Intervalele de ieșire pot fi setate între 90° și 270°.

Opțiune	Detalii
Exit range 1: (Interval ieșire 1:)	Introduceți primul interval al unghiului utilizat pentru plecarea mașinii robotizate de tuns iarba de la stația de încărcare. (Puteți seta și doar un singur interval.)
Exit range 2: (Interval ieșire 2:)	Introduceți al doilea interval al unghiului utilizat pentru plecarea mașinii robotizate de tuns iarba de la stația de încărcare.
Probability (Probabilitate)	Introduceți probabilitatea ca mașina robotizată de tuns iarba să plece în fiecare interval al unghiului setat sub formă de procent.

► **Fig.44:** 1. Exit range 1 (Intervalul de ieșire 1) (primul interval)
2. Exit range 2 (Intervalul de ieșire 2) (al doilea interval)
3. Probability (Probabilitate)

Configurarea unghiurilor de plecare

(1) Utilizați tastele pentru a evidenția câmpurile de introducere a unghiului și a probabilității care trebuie configurate.

(2) Utilizați tastatura și introduceți unghiurile și probabilitatea.

(3) Repetați pașii 1 și 2 și completați toate câmpurile de introducere.

NOTĂ: Când se introduce doar [Exit range 1: (Interval ieșire 1:)] (Intervalul de ieșire 1:), probabilitatea de execuție este setată automat la 100%.

NOTĂ: Când se introduce doar [Exit range 1: (Interval ieșire 1:)] (Intervalul de ieșire 1:), probabilitatea de execuție pentru [Exit range 1: (Interval ieșire 1:)] (Intervalul de ieșire 1:) nu poate fi modificată. Când se începe introducerea în [Exit range 2: (Interval ieșire 2:)] (Intervalul de ieșire 2:) după introducerea în [Exit range 1: (Interval ieșire 1:)] (Intervalul de ieșire 1:), probabilitatea de execuție pentru [Exit range 1: (Interval ieșire 1:)] (Intervalul de ieșire 1:) poate fi modificată.

NOTĂ: Finalizați introducerea în [Exit range 1: (Interval ieșire 1:)] (Intervalul de ieșire 1:) înainte de a seta [Exit range 2: (Interval ieșire 2:)] (Intervalul de ieșire 2:). Nu se poate introduce doar [Exit range 2: (Interval ieșire 2:)] (Intervalul de ieșire 2:).

NOTĂ: Probabilitatea de execuție pentru [Exit range 2: (Interval ieșire 2:)] (Intervalul de ieșire 2:) este calculată automat, astfel încât totalul cu probabilitatea de execuție pentru [Exit range 1: (Interval ieșire 1:)] (Intervalul de ieșire 1:) să fie de 100%. Probabilitatea de execuție pentru [Exit range 1: (Interval ieșire 1:)] (Intervalul de ieșire 1:) este scăzută din 100%, iar probabilitatea rămasă este afișată automat ca probabilitatea de execuție pentru [Exit range 2: (Interval ieșire 2:)] (Intervalul de ieșire 2:).

5. Selectați [Verify (Verificare)] (Verificare) și înregistrați setările.

Când se afișează mesajul [Saved successfully. (Salvare reușită.)] (Salvat cu succes), apăsați tasta .

Exemplu de setare [Mower departing points (Puncte plecare mașină tuns)] (Punctele de plecare a mașinii de tuns iarba) și [Departure angles (Unghiuri de plecare)] (Unghiuri de plecare) de la stația de încărcare

De exemplu, dacă sunt înregistrate trei metode de plecare în submeniul [Mower departing points (Puncte plecare mașină tuns)] (Punctele de plecare a mașinii de tuns iarba) și probabilitatea pentru fiecare este setată la 20%, probabilitatea totală este de 60%. Probabilitatea de 40% rămasă este alocată priorității de execuție a intervalelor pentru unghiurile de plecare 1 și 2 configurate în submeniul [Departure angles (Unghiuri de plecare)] (Unghiuri de plecare). Aici, dacă 50% și 50% sunt introduse ca probabilități pentru intervalele unghiurilor de plecare 1 și 2, probabilitatea de 40% rămasă este alocată în proporție de 50% pentru fiecare dintre intervalele 1 și 2. Prin urmare, în ceea ce privește probabilitatea, prioritatea de execuție a intervalelor unghiurilor de plecare 1 și 2 este calculată la 20% și, respectiv, 20%. Prin urmare, mașina robotizată de tuns iarba execută în mod aleatoriu cele trei metode de plecare înregistrate în submeniul [Mower departing points (Puncte plecare mașină tuns)] (Punctele de plecare a mașinii de tuns iarba) și cele două unghiuri de plecare înregistrate în submeniul [Departure angles (Unghiuri de plecare)] (Unghiuri de plecare), cu o probabilitate de 20% pentru fiecare.

Reglarea lățimii pentru deplasarea deviată

[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal) > [Navigation preferences (Preferințe navigație)] (Preferințe pentru deplasare) > [Line trace offset (Decalaj urmă linie)] (Deviere de la sensul de deplasare)



Lățimea traseului în timpul deplasării de-a lungul sârmei de delimitare și de-a lungul sârmei de ghidare este deviată în intervalul de setare.



Ce este deplasarea deviată?

Mașina robotizată de tuns iarba se deplasează de-a lungul diferitelor sârme, detectând semnalele de la sârme. Deplasarea deviată modifică intenționat acest traseu de deplasare puțin câte puțin de la fiecare sârmă de referință pentru a preveni trecerea repetată a roților peste aceeași parte a gazonului. Mașina robotizată de tuns iarba se deplasează deviată de la traseu aleatoriu în intervalul valorii setate, permițând reducerea sarcinii asupra gazonului pe traseele vizate.

► **Fig.45:** 1. Stație de încărcare 2. Sârmă de delimitare 3. Sârmă de ghidare 4. Linie de referință a marginii exterioare 5. Lățimile deplasării deviate

NOTĂ: Când există un traseu îngust în zonă, aveți în vedere cea mai mare lățime de deviere care va permite trecerea mașinii robotizate de tuns iarba.

1. Apăsați butonul  de pe panoul de control. Se afișează [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal).
2. Selectați  care se afișează pe ecran. Se afișează submeniul.

NOTĂ: Dacă nu se afișează meniul, utilizați tastele / pentru a defila ecranul.

3. Selectați [Line trace offset (Decalaj urmă linie)] (Deviere de la sensul de deplasare). Se afișează meniul de opțiuni.
4. Selectați caseta de validare a denumirii sârmei pentru a seta traseul pentru deviere.

Opțiune	Detalii
G1:	Setează devierea față de traseul de referință al primei sârme de ghidare. Cu cât este mai mare valoarea devierii, cu atât va fi mai mare distanța de deviere de la traseul de referință.
G2:	Setează devierea în raport cu traseul de referință al celei de a doua sârme de ghidare. Cu cât este mai mare valoarea devierii, cu atât va fi mai mare distanța de deviere de la traseul de referință.
Boundary: (Margine:)	Setează devierea față de traseul de referință al sârmei de delimitare. Cu cât este mai mare valoarea devierii, cu atât va fi mai mare distanța de deviere de la traseul de referință.

► **Fig.46**

Când există o bifă în caseta de validare, câmpul de introducere a devierii este evidențiat automat.

5. Utilizați tastatura și introduceți condițiile dorite în câmpurile pentru formatul opțiunii afișate pe ecran.

► **Fig.47**

Puteți introduce o valoare a devierii cuprinsă între 0 și 9. Tabelul următor prezintă intervalul aproximativ al lățimilor reale de deplasare pentru valorile devierii. Intervalul real al lățimilor de deplasare prezentat în tabel poate diferi în funcție de mediul de lucru și de alte condiții.


Tabel de corespondență pentru valoarea devierii și lățimea de deplasare

Valoarea devierii	Lățimea de deplasare	Valoarea devierii	Lățimea de deplasare
0	55 cm	5	110 cm
1	90 cm	6	115 cm
2	95 cm	7	120 cm
3	100 cm	8	125 cm
4	105 cm	9	130 cm

Imagine a fluctuației lățimii de deplasare

► **Fig.48:** 1. Sârmă de delimitare 2. Linie de referință a marginii exterioare 3. Interval de fluctuație a lățimii de deplasare 4. 55 cm 5. 110 cm 6. 130 cm

NOTĂ: Linia la care partea dreaptă a mașinii robotizate de tuns iarba trece peste sârma de delimitare cu aproximativ 20 cm în exterior este linia de referință a marginii exterioare. Lățimea de deplasare fluctuează înspre partea interioară când linia de referință a marginii exterioare este zero.

6. Selectați [Verify (Verificare)] (Verificare) și înregistrați setările. Când se afișează mesajul [Saved successfully. (Salvare reușită.)] (Salvat cu succes), apăsați tasta .

Tunderea ierbii netuse

[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal) > [Navigation preferences (Preferințe navigație)] (Preferințe pentru deplasare) > [Spiral cutting (Tăiere în spirală)] (Tăiere în spirală)



Când mașina robotizată de tuns iarba detectează o zonă cu iarbă înaltă și deasă etc. în timpul operațiunii de tundere a ierbii, se deplasează în zona respectivă urmând un model în spirală pentru a tunde iarba intens. Tunderea ierbii în zonele cu iarbă deasă urmând un model în spirală permite obținerea eficientă a unui finisaj perfect al gazonului.



Găsirea locurilor cu iarbă deasă

Mașina robotizată de tuns iarba găsește zonele cu iarbă deasă și cu gazon netuns, detectând atent sarcina în timp ce tunde iarba. Când se identifică o astfel de zonă, mașina robotizată de tuns iarba se deplasează urmând un model în spirală din punctul respectiv către exterior și tunde iarba intens pentru a obține în mod eficient un finisaj perfect și uniform al gazonului.

► **Fig.49:** 1. Zonă cu iarbă deasă 2. Traseu în spirală

NOTĂ: Mașina robotizată de tuns iarba execută tăierea în spirală o dată la fiecare încărcare. Când mașina robotizată de tuns iarba pleacă de la stația de încărcare după finalizarea încărcării, efectuează operațiunile normale de tundere a ierbii în mod continuu timp de aproximativ 30 de minute. Când se detectează iarbă deasă sau netunsă etc. ulterior, modul de funcționare comută la tăierea în spirală, utilizând punctul respectiv drept centru și apoi, după tunderea intensă a ierbii, operațiunea de tundere a ierbii continuă din nou cu deplasarea normală.

1. Apăsați butonul  de pe panoul de control. Se afișează [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal).
2. Selectați  care se afișează pe ecran. Se afișează submeniul.

NOTĂ: Dacă nu se afișează meniul, utilizați tastele / pentru a defila ecranul.

3. Selectați [Spiral cutting (Tăiere în spirală)] (Tăiere în spirală). Se afișează meniul de opțiuni.

4. Selectați opțiunea dorită.

Selectați caseta de validare din fața opțiunii și apoi apăsați tasta .

Opțiune	Detalii
Spiral cutting (Tăiere în spirală)	Permite utilizarea modului de tăiere în spirală.

► Fig.50

5. Selectați [Confirm (Confirmare)] (Confirmare) și înregistrați setarea.


Când se afișează mesajul [Saved successfully. (Salvare reușită.)] (Salvat cu succes), apăsați tasta .


Preferințe privind siguranța

Setarea momentului în care va suna alarma

[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal) > [Security (Securitate)] (Siguranță) > [Alarm duration (Durată alarmă)] (Durata alarmei)

Setați durata alarmei care sună pentru diferite notificări sau când apare o eroare.

1. Apăsați butonul  de pe panoul de control. Se afișează [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal).

2. Selectați  care se afișează pe ecran. Se afișează ecranul de introducere a codului PIN.

3. Utilizați tastatura și introduceți codul PIN.

► Fig.51

Se afișează submeniul.

4. Selectați [Alarm duration (Durată alarmă)] (Durata alarmei).

► Fig.52

Se afișează ecranul de introducere.

5. Utilizați tastatura și introduceți momentul dorit.

► Fig.53

NOTĂ: Puteți introduce o durată a alarmei cuprinsă între 1 și 99 de minute. Valoarea inițială a setării este de 10 minute.


6. Apăsați tasta pentru a verifica informațiile introduse. Când se afișează mesajul [Saved successfully. (Salvare reușită.)] (Salvat cu succes), apăsați tasta .


Schimbarea codului PIN

[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal) > [Security (Securitate)] (Siguranță) > [Change PIN code (Schimbare cod PIN)] (Schimbarea codului PIN)

Această setare este utilizată pentru a schimba codul PIN utilizat în momentul respectiv cu un cod nou.

NOTĂ: Dacă ați uitat codul PIN, contactați punctul nostru de vânzare sau distribuitorul local.

1. Apăsați butonul  de pe panoul de control. Se afișează [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal).

2. Selectați  care se afișează pe ecran. Se afișează ecranul de introducere a codului PIN.

3. Utilizați tastatura și introduceți codul PIN utilizat în momentul respectiv.

Se afișează submeniul.

4. Selectați [Change PIN code (Schimbare cod PIN)] (Schimbarea codului PIN).

Se afișează ecranul de introducere.

5. Utilizați tastatura și introduceți noul cod PIN.

► Fig.54

6. Reintroduceți noul cod PIN pentru confirmare.

Când se afișează mesajul [The PIN code has been changed. (Codul PIN a fost modificat.)] (Codul PIN a fost schimbat), apăsați tasta .

Prevenirea interferenței cu semnalul sârmei


[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal) > [Security (Securitate)] (Siguranță) > [Change wire signal (Schimbare semnal cablu)] (Schimbarea semnalului sârmei)

Modificați un canal pentru a transmite semnalele sârmei atunci când interferează cu semnale din zonele de lucru adiacente.

NOTĂ: Andocați mașina robotizată de tuns iarba pe stația de încărcare înainte de a schimba canalul.

1. Apăsați butonul  de pe panoul de control.

Se afișează [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal).

2. Selectați  care se afișează pe ecran.

Se afișează ecranul de introducere a codului PIN.

3. Utilizați tastatura și introduceți codul PIN.

Se afișează submeniul.

4. Selectați [Change wire signal (Schimbare semnal cablu)] (Schimbarea semnalului sârmei).

Se afișează meniul de opțiuni.

5. Utilizați tastatura și selectați un nou cod de canal.

► Fig.55

NOTĂ: Lângă codul de canal utilizat în momentul respectiv este afișată o bifă. (Valoarea inițială este [Channel 1 (Canal 1)] (Canalul 1).) Când schimbați canalul, selectați un canal în dreptul căruia nu există bifa.

6. Urmați mesajul afișat pe ecran și finalizați setarea.

Când se afișează mesajul [Dock the mower to the charging station. (Andocați mașina de tuns la stația de încărcare.)] (Andocați mașina de tuns iarba la stația de încărcare), selectați [Confirm (Confirmare)] (Confirmare) și apăsați tasta .

Când se afișează mesajul [Completed. (Finalizat.)] (Finalizat), apăsați tasta .


Protejarea mașinii robotizate de tuns iarba împotriva furtului

[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal) > [Security (Securitate)] (Siguranță) > [Anti-theft (Antifurt)] (Antifurt)

Setarea previne furtul și utilizarea necorespunzătoare a mașinii robotizate de tuns iarba prin configurarea blocării funcționării și a funcției de notificare.

1. Apăsați butonul  de pe panoul de control.

Se afișează [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal).

2. Selectați  care se afișează pe ecran.

Se afișează ecranul de introducere a codului PIN.

3. Utilizați tastatura și introduceți codul PIN.

Se afișează submeniul.

4. Selectați [Anti-theft (Antifurt)] (Antifurt).

Se afișează meniul de opțiuni.

5. Utilizați tastatura și introduceți o bifă în caseta de validare a opțiunii dorite.

Puteți alege mai multe opțiuni.

Opțiune	Detalii
Stopped: PIN (Oprit: PIN)	Când mașina robotizată de tuns iarba este oprită în mod forțat, este necesar să se introducă codul PIN pentru a relua funcționarea.
Stopped: PIN & Alarm (Oprit: PIN și alarmă)	Când mașina robotizată de tuns iarba este oprită în mod forțat, se declanșează alarma și este necesar să se introducă codul PIN pentru a relua funcționarea.
Lifted: PIN & Alarm (Ridicat: PIN și alarmă)	Când mașina robotizată de tuns iarba este ridicată, se declanșează alarma și este necesar să se introducă codul PIN pentru a relua funcționarea.
Tilted: PIN & Alarm (Înclinat: PIN și alarmă)	Când mașina robotizată de tuns iarba este înclinată la un anumit unghi sau mai mult, se declanșează alarma și este necesar să se introducă codul PIN pentru a relua funcționarea.

6. Selectați [Verify (Verificare)] (Verificare) și înregistrați setările. Când se afișează mesajul [Saved successfully. (Salvare reușită.)] (Salvat cu succes), apăsați tasta .



Alte setări

Salvarea/încărcarea preferințelor utilizatorului

[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal) > [Others (Altele)] (Altele) > [Save and load preferences (Salvați și încărcați preferințele)] (Salvarea și încărcarea preferințelor)

Puteți salva până la trei setări preferate pe care le creați și le personalizați în meniurile de setări și le puteți încărca în orice moment. Acest lucru permite utilizarea unei game de preferințe ale utilizatorului care pot fi schimbate în funcție de zona și mediul de lucru.

NOTĂ: Unele elemente (de exemplu, data și ora, codul PIN și așa mai departe, setate pe ecranul de configurare inițială) nu pot fi salvate și încărcate.

1. Apăsați butonul  de pe panoul de control. Se afișează [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal).
2. Selectați  care se afișează pe ecran. Se afișează submeniul.
3. Selectați [Save and load preferences (Salvați și încărcați preferințele)] (Salvarea și încărcarea preferințelor).
► Fig.56

Se afișează ecranul de selectare a meniului.

4. Selectați meniul dorit.

Meniu	Detalii
Load (Încărcare)	Încarcă preferințele utilizatorului salvate.
Save (Salvare)	Salvează preferințele utilizatorului utilizate în momentul respectiv.

Se afișează meniul de opțiuni.

5. Selectați sursa de încărcare a preferințelor utilizatorului sau denumirea opțiunii destinației de salvare.
► Fig.57




NOTĂ: [Listed now (Afiș. Acum)] (Active acum) este afișat în partea dreaptă a opțiunilor cu preferințe ale utilizatorului deja înregistrate.

6. Urmați mesajul afișat pe ecran și finalizați setarea. Când se afișează mesajul [Are you sure? (Sigur?)] (Sunteți sigur(ă)?), selectați [Yes (Da)] (Da) și apăsați tasta .

Modificarea setărilor pentru dată și oră

[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal) > [Others (Altele)] (Altele) > [Date and time (Dată și oră)] (Data și ora)

Această setare este utilizată pentru a regla sau modifica data și ora configurate în mașina robotizată de tuns iarba.


1. Apăsați butonul  de pe panoul de control. Se afișează [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal).
2. Selectați  care se afișează pe ecran. Se afișează submeniul.
3. Selectați [Date and time (Dată și oră)] (Data și ora). Se afișează ecranul de selectare a meniului.
4. Utilizați tastele  pentru a selecta opțiunea de meniu dorită. Selectați și apăsați formatul dorit pe ecran.

Meniu	Detalii opțiune
Date format: (Format dată:)	Selectează formatul datei din [Year/Month/Day (An/Lună/Zi)] (An/Lună/Zi), [Month/Day/Year (Lună/Zi/An)] (Lună/Zi/An) sau [Day/Month/Year (Zi/Lună/An)] (Zi/Lună/An).
Time format: (Format oră:)	Comută formatul orei între [12 hours (12 ore)] (12 ore) sau [24 hours (24 ore)] (24 de ore).

► Fig.58

5. Selectați [Next (Înainte)] (Continuare). Se afișează ecranul de introducere a datei și orei.
6. Utilizați tastatura și introduceți data și ora dorite.
► Fig.59



Introducerea datei și a orei

- (1) Utilizați tastele  pentru a evidenția câmpul de introducere a datei sau orei care urmează a fi configurat.
- (2) Utilizați tastatura și introduceți anul, luna și ziua sau ora.
- (3) Repetați pașii 1 și 2 și completați toate câmpurile de introducere pe care doriți să le modificați.
7. Selectați [Verify (Verificare)] (Verificare). Când se afișează mesajul [Saved successfully. (Salvare reușită.)] (Salvat cu succes), apăsați tasta .

Modificarea limbii de afișare

[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal) > [Others (Altele)] (Altele) > [Language (Limbă)] (Limbă)

Această setare este utilizată pentru a modifica limba afișată pe ecranul LCD.

1. Apăsați butonul  de pe panoul de control. Se afișează [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal).
2. Selectați  care se afișează pe ecran. Se afișează submeniul.
3. Selectați [Language (Limbă)] (Limbă). Se afișează ecranul de selectare a limbii.
4. Selectați limba dorită.

Limba de afișare din ecranul de selectare a limbii se schimbă.



Când se afișează mesajul [Saved successfully. (Salvare reușită.)] (Salvat cu succes), apăsați tasta .

Resetarea preferințelor utilizatorului

[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal) > [Others (Altele)] (Altele) > [Reset all settings (Resetați toate setările)] (Resetarea tuturor setărilor)

Această setare este utilizată pentru a reseta toate preferințele utilizatorului salvate și pentru a le readuce la starea inițială.



NOTĂ: Unele informații și setări introduse la pornirea mașinii robotizate de tuns iarba pentru prima dată, precum data și ora și codul PIN, nu sunt resetate.





1. Apăsați butonul  de pe panoul de control. Se afișează [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal).
2. Selectați  care se afișează pe ecran. Se afișează submeniul.
3. Selectați [Reset all settings (Resetați toate setările)] (Resetarea tuturor setărilor). Se afișează ecranul de introducere a codului PIN.
4. Utilizați tastatura și introduceți codul PIN.
5. Urmați mesajul afișat pe ecran și finalizați setarea. Când se afișează mesajul [Completed. (Finalizat.)] (Finalizat), apăsați tasta .

Căutarea informațiilor despre produs

[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal) > [Others (Altele)] (Altele) > [Information (Informații)] (Informații)

Această setare afișează cele mai recente informații despre produs, precum durata de funcționare cumulată și informațiile despre versiunea software-ului.



1. Apăsați butonul  de pe panoul de control. Se afișează [Main menu (Meniu principal)] (Meniul principal).
2. Selectați  care se afișează pe ecran. Se afișează submeniul.
3. Selectați [Information (Informații)] (Informații).



NOTĂ: După căutarea informațiilor, puteți reveni la un ecran de meniu superior, apăsând pe tasta  sau pe butonul . Apăsând tasta  pentru a reveni la ecranul submeniului [Others (Altele)] (Altele) sau butonul  pentru a reveni la ecranul [Main menu (Meniu principal)] (Meniu principal).

Gestionarea perioadei în care LED-ul este aprins/stins

[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Main menu (Meniu principal)] (Meniu principal) > [Others (Altele)] (Altele) > [LED]

Această setare este utilizată pentru a gestiona perioadele în care lampa LED este aprinsă sau stinsă în partea de sus a mașinii robotizate de tuns iarba. Pentru detalii referitoare la lampa LED, consultați „Iluminarea cu lampă” (pagina 145).

1. Apăsați butonul  de pe panoul de control. Se afișează [Main menu (Meniu principal)] (Meniu principal).
2. Selectați  care se afișează pe ecran. Se afișează submeniul.





NOTĂ: Dacă nu se afișează meniul, utilizați tastele / pentru a defila ecranul.

3. Selectați [LED]. Se afișează ecranul pentru setarea planificării de aprindere/stingere.
4. Selectați opțiunea dorită.

Opțiune	Detalii
Always ON (Mereu PORNIT)	LED-ul este aprins întotdeauna. Când este selectată această opțiune, va fi introdusă o bifă în caseta de validare [Schedule 1: (Program. timp 1:)] (Planificare 1:) și se afișează [00:00] - [24:00].
Always OFF (Mereu OPRIT)	LED-ul este stins întotdeauna. Când este selectată această opțiune, bifele sunt eliminate din ambele casete de validare [Schedule 1: (Program. timp 1:)] (Planificare 1:) și [Schedule 2: (Program. timp 2:)] (Planificare 2:) și se afișează [00:00] - [00:00].
Schedule 1: (Program. timp 1:)	LED-ul este aprins în intervalul de timp setat.
Schedule 2: (Program. timp 2:)	LED-ul este aprins în intervalul de timp setat.


► Fig.60

Configurarea planificărilor

- (1) Utilizați tastatura și introduceți o bifă în caseta de validare a opțiunii de planificare ce urmează a fi setată.
- (2) Utilizați tastele /// pentru a evidenția câmpul de introducere a orei sau a minutului de setat.
- (3) Utilizați tastatura și introduceți momentul.
- (4) Repetați pașii 2 și 3 pentru a completa toate câmpurile de introducere a orelor și a minutelor.

NOTĂ: Pentru a activa o configurare a planificării, asigurați-vă că introduceți o bifă în caseta de validare.



NOTĂ: Momentele introduse în [Schedule 1: (Program. timp 1:)] (Planificare 1:) și [Schedule 2: (Program. timp 2:)] (Planificare 2:) nu se pot suprapune.



5. Selectați [Verify (Verificare)] (Verificare). Când se afișează mesajul [Saved successfully. (Salvare reușită.)] (Salvat cu succes), apăsați tasta .

Verificarea detaliilor privind erorile de operare





[Top menu] (Primul meniu afișat) > [Main menu (Meniu principal)] (Meniu principal) > [Others (Altele)] (Altele) > [Error message (Mesaj de eroare)] (Mesaj de eroare)

Această setare afișează cele mai recente mesaje de eroare, inclusiv detaliile aferente, care au fost raportate mașinii robotizate de tuns iarba.

1. Apăsați butonul  de pe panoul de control. Se afișează [Main menu (Meniu principal)] (Meniu principal).
2. Selectați  care se afișează pe ecran. Se afișează submeniul.

NOTĂ: Dacă nu se afișează meniul, utilizați tastele / pentru a defila ecranul.

3. Selectați [Error message (Mesaj de eroare)] (Mesaj de eroare). Mașina robotizată de tuns iarba caută informațiile despre eroare și afișează o listă cu coduri de eroare raportate, în ordine, începând de la cel mai recent.
4. Selectați un cod de eroare pentru a verifica detaliile. ► Fig.61
Se afișează ecranul cu detaliile erorii.
5. Verificați data și ora la care a apărut eroarea și cuprinsul mesajului de eroare. ► Fig.62

NOTĂ: După căutarea informațiilor, puteți reveni la un ecran de meniu superior, apăsând pe tasta  sau pe butonul . Apăsând tasta  pentru a reveni la ecranul submeniului [Others (Altele)] (Altele) sau butonul  pentru a reveni la ecranul [Main menu (Meniu principal)] (Meniu principal).

ÎNȚREȚINERE

ATENȚIE: Asigurați-vă întotdeauna că întrerupătorul de alimentare al mașinii robotizate de tuns iarba este oprit înainte de a efectua o inspecție sau lucrări de întreținere. În plus, asigurați-vă că deconectați adaptorul c.a. din priză atunci când efectuați lucrări de întreținere asupra stației de încărcare.

ATENȚIE: Purtați întotdeauna mănuși și ochelari de protecție atunci când efectuați o inspecție și lucrări de întreținere. În caz contrar, se pot produce vătămări corporale.

ATENȚIE: Solicitați punctului nostru de vânzare sau distribuitorului local să înlocuiască acumulatorul.

Pentru a menține SIGURANȚA și FIABILITATEA produsului, reparațiile și orice alte lucrări de întreținere sau reglare trebuie executate de centre de service Makita autorizate sau proprii, folosind întotdeauna piese de schimb Makita.

Curățarea

NOTĂ: Nu utilizați niciodată gazolină, benzină, diluant, alcool sau alte substanțe asemănătoare. În caz contrar, pot rezulta decolorări, deformări sau fisuri.

NOTĂ: Curățați periodic mașina. Bucățile de iarbă tăiată se pot acumula în șasiu sau în stația de încărcare.

NOTĂ: Nu spălați mașina cu un dispozitiv de spălare cu presiune ridicată. În caz contrar, se pot produce deteriorări sau defecțiuni.

Curățarea mașinii robotizate de tuns iarba

ATENȚIE: Aveți grijă să nu vă răniți cu pânzele atunci când curățați pânzele mașinii de tuns iarba și zonele înconjurătoare.

ATENȚIE: Aveți grijă să nu vă prindeți mâinile sau să nu prindeți alte obiecte între capacul superior și șasiu sau să nu vă răniți la mâini cu marginile capacului superior atunci când atașați și scoateți capacul superior.

Ștergeți suprafața capacului superior și partea de dedesubt a șasiului cu o cârpă uscată sau o cârpă umezită cu detergent neutru diluat. Îndepărtați complet orice murdărie și bucăți de iarbă tăiată care s-au acumulat pe roți și în jurul acestora.

► Fig.63

NOTĂ: Spălați cu apă dacă sunt foarte murdare. După spălarea cu apă, este recomandat să lăsați mașina să se usuce bine înainte de a relua utilizarea.

Bucățile de iarbă tăiată se pot acumula între capacul superior și șasiu. Urmați procedura de mai jos pentru a scoate capacul superior și pentru a curăța și partea superioară a șasiului.

► Fig.64: 1. Capac superior 2. Șasiu 3. Fixator din cauciuc 4. Ax glisor

În timp ce țineți apăsat în jos capacul afișajului, ridicați și decuplați pe rând piesele capacului superior indicate în ilustrație.

► Fig.65: 1. Capac superior 2. Capacul afișajului

NOTĂ: Asigurați-vă că nu există obstacole în jur atunci când scoateți capacul superior.

NOTĂ: Capacul superior și șasiul sunt conectate ferm în trei locuri. Ridicați cu forță capacul superior până când fixatoarele din cauciuc din interiorul capacului superior se decuplează de axurile glioare ale șasiului.

Când aduceți capacul superior în poziția sa inițială, aliniați fixatoarele din cauciuc ale capacului superior cu axurile glioare ale șasiului și apăsați puternic.

► Fig.66

NOTĂ: Asigurați-vă că ați atașat corect capacul superior pe șasiu ridicând părțile frontală și laterală ale capacului superior. Prinderea incorectă poate conduce la probleme de detectare la nivelul senzorilor.

Curățarea stației de încărcare

Curățați orice murdărie sau bucăți de iarbă tăiată care s-au acumulat pe borna de încărcare și pe baza stației de încărcare.

► Fig.67: 1. Bornă încărcare 2. Bază stație

Inspectarea pânzelor mașinii de tuns iarba

Urmați procedura de mai jos și efectuați inspecția o dată pe săptămână.

1. Opriti întrerupătorul de alimentare al mașinii robotizate de tuns iarba și întoarceți-o cu susul în jos.

► Fig.68

2. Inspectați starea pânzelor mașinii de tuns iarba și rotația bazei pânzelor.

Verificați aspectele următoare.

- Baza pânzelor se rotește cu puțină forță?
- Pânzele mașinii de tuns iarba sunt excesiv de uzate, fisurate, ciobite sau îndoite etc.?

Baza pânzelor și pânzele mașinii de tuns iarba

► Fig.69: 1. Normale 2. Uzate (A: 17,5 mm sau mai puțin)
3. Fisurate 4. Ciobite 5. Îndoite 6. Baza pânzelor

3. Inspectați starea șuruburilor de fixare a pânzelor mașinii de tuns iarba.

Urmați procedura din secțiunea „Înlocuirea pânzelor mașinii de tuns iarba” (pagina 159) pentru a scoate șuruburile de fixare și verificați starea șuruburilor de fixare.

Șurubul de fixare a pânzelor mașinii de tuns iarba

► Fig.70: 1. Normal 2. Uzat 3. Șurub de fixare

NOTĂ: Dacă nu se observă nicio anomalie specială în timpul inspecțiilor săptămânale, prelungiți intervalul între inspecții.

NOTĂ: Durata de viață a pânzei mașinii de tuns iarba variază în funcție de mediul de operare. În special, condiții precum cele de mai jos vor scurta durata de viață.

- Durată lungă de tundere a ierbii
- Zonă de lucru extinsă
- Iarbă cu tulpini și frunze groase
- Anotimpuri favorabile creșterii ierbii
- Murdărie, nisip sau alte materiale lipite de iarbă

Înlocuirea pânzelor mașinii de tuns iarba

AVERTIZARE: Înlocuiți pânzele mașinii de tuns iarba în conformitate cu procedura din acest manual. Dacă înlocuirea se face printr-o altă metodă, se pot produce accidente sau vătămări corporale.

ATENȚIE: Purtați întotdeauna ochelari și mănuși de protecție când înlocuiți pânzele mașinii de tuns iarba.

ATENȚIE: Efectuați lucrările de întreținere pe o suprafață plană și stabilă.

NOTĂ: Înlocuiți pânzele mașinii de tuns iarba la aproximativ 2 până la 6 săptămâni. Momentul înlocuirii va varia în funcție de frecvența de tundere a ierbii și de starea ierbii.

NOTĂ: Mașina este prevăzută cu trei pânze ale mașinii de tuns iarba. Înlocuiți toate cele trei pânze în același timp. Chiar dacă doar una dintre pânzele mașinii de tuns iarba este deteriorată, înlocuiți toate cele trei pânze.

NOTĂ: Pentru înlocuirea pânzei mașinii de tuns iarba sunt necesare următoarele unelte. Pregătiți aceste unelte în avans.

- Șurubelniță (plus) (utilizată pentru a scoate și a atașa pânzele)
- Tijă de metal cu diametru de 6 mm sau șurubelniță cu o lungime de 160 mm sau mai mult (utilizată pentru a fixa baza pânzelor)

Dacă pânzele mașinii de tuns iarba sunt excesiv de uzate, fisurate, ciobite, îndoite etc. sau șuruburile de fixare a pânzelor mașinii de tuns iarba sunt uzate, urmați procedura de mai jos și înlocuiți-le.

1. Opriti întrerupătorul de alimentare al mașinii robotizate de tuns iarba și întoarceți-o cu susul în jos.

2. Fixați baza pânzelor.

Aliniați orificiile plăcii de protecție, ale bazei pânzelor și ale capacului pânzelor și apoi introduceți tija de metal. Dacă baza pânzelor nu se rotește, fixarea este completă.

► Fig.71: 1. Tijă de metal 2. Placă de protecție 3. Baza pânzelor
4. Capacul pânzelor

3. Scoateți pânzele mașinii de tuns iarba.

Utilizați șurubelnița plus și scoateți șuruburile de fixare a pânzelor mașinii de tuns iarba.

► Fig.72: 1. Șurub 2. Pânza mașinii de tuns iarba

NOTĂ: Țineți pânza mașinii de tuns iarba cu degetele în timp ce scoateți șurubul. În caz contrar, pânza mașinii de tuns iarba poate cădea în spațiul dintre capacul superior și șasiu.

4. Atașați noile pânze ale mașinii de tuns iarba.

Utilizați șuruburile furnizate cu noile pânze ale mașinii de tuns iarba. După atașare, verificați dacă pânzele mașinii de tuns iarba se rotește în jurul șuruburilor.

► Fig.73

NOTĂ: Asigurați-vă că respectați următoarele aspecte pentru a preveni căderea pânzelor mașinii de tuns iarba.

- Utilizați șuruburile furnizate cu pânzele mașinii de tuns iarba. (Nu reutilizați șuruburile scoase)
- Strângeți ferm șuruburile astfel încât să nu fie slăbite.

5. Scoateți tija de metal care fixează baza pânzelor și întoarceți în poziția inițială mașina robotizată de tuns iarba, care în această etapă este cu susul în jos.

► Fig.74: 1. Tijă de metal

NOTĂ: După reinstalarea pânzelor mașinii de tuns iarba, nu uitați să porniți întrerupătorul de alimentare al mașinii robotizate de tuns iarba atunci când reluați utilizarea.

Inspecții periodice

Verificați periodic aspectele următoare.

Locul inspecției	Aspect verificat	Contramăsuri	Frecvență inspecțiilor
Mașină robotizată de tuns iarba	Există vreo anomalie la nivelul pânelor mașinii de tuns iarba?	Dacă operațiunea de tundere a ierbii nu poate fi realizată bine, opriți întrerupătorul de alimentare, verificați dacă pânele mașinii de tuns iarba sunt uzate, fisurate sau ciobite și înlocuiți-le dacă este necesar.	O dată pe săptămână
	Mașina robotizată de tuns iarba se deplasează în mod stabil?	Dacă mașina robotizată de tuns iarba se deplasează în mod instabil, opriți întrerupătorul de alimentare și verificați dacă există deteriorări la nivelul roților și al axelor, dacă sunt prinse obiecte străine, sau dacă s-au acumulat gunoie și murdărie pe roți și pe axe. Dacă problema nu este rezolvată, contactați punctul nostru de vânzare.	O dată pe lună
	Se aude un zgomot anormal?	Dacă se aude un zgomot anormal, opriți întrerupătorul de alimentare și verificați dacă există obiecte străine prinse în părțile rotative ale roților și în pânele mașinii de tuns iarba. Dacă problema nu este rezolvată, contactați punctul nostru de vânzare.	O dată pe lună
	Andocarea se poate efectua corect?	Dacă andocarea nu se poate efectua, opriți întrerupătorul de alimentare, deplasați mașina robotizată de tuns iarba manual și verificați dacă este posibilă andocarea corespunzătoare la stația de încărcare. Dacă nu este posibilă andocarea corespunzătoare, verificați aspectele următoare. - Îndepărtați orice obstacole din apropierea roților. - Atașați corect capacul superior. (Capacul superior ar trebui să fie fixat în trei locuri) - Dacă solul de sub baza stației este denivelat, nivelați-l.	O dată pe lună
Stație de încărcare	Indicatorul stației este aprins și emite o lumină verde?	Dacă este aprins, emite o lumină roșie intermitentă sau este stins, mașina robotizată de tuns iarba nu va putea să efectueze operațiunea de tundere a ierbii. Verificați aspectele următoare și luați contramăsurile adecvate. - Adaptorul c.a. este conectat în mod corespunzător la o priză? - Cablul flexibil izolat în cauciuc este conectat în mod corespunzător la adaptorul c.a. și la stația de încărcare? - Conectorii sârmei de delimitare sunt conectați în mod corespunzător la stația de încărcare? - Cuplorii atașați la sârma de delimitare sunt conectați în mod corespunzător? - Sârma de delimitare este ruptă pe traseu?	Când LED-ul mașinii robotizate de tuns iarba se aprinde sau emite o lumină roșie intermitentă
	Stația de încărcare este bine fixată?	Dacă stația de încărcare se mișcă, strângeți din nou șuruburile bolț cu cheia imbus 6.	O dată pe săptămână
	Există materii străine care s-au prins de borne?	Unele materii prinse ar putea împiedica încărcarea și comunicarea adecvată. Curățați orice murdărie de pe borna de încărcare și de pe alte borne.	O dată pe săptămână
	Sârma de ghidare iese din baza stației?	Dacă sârma de ghidare iese din canelura bazei stației, introduceți-o din nou.	O dată pe săptămână
Adaptorul c.a. și cablul flexibil izolat în cauciuc	Fișa de alimentare și bornele de conectare sunt introduse ferm până la capăt?	Dacă o priză sau o bornă de conectare este slăbită, introduceți-o din nou.	O dată pe lună
	Cablurile sunt deteriorate?	Dacă mantaua unui cablu este decojită sau foarte deteriorată, contactați punctul nostru de vânzare.	O dată pe lună
Locul de desfășurare a lucrului	Sunt prezente obiecte străine?	Îndepărtați orice obiecte care ar putea deteriora pânele mașinii de tuns iarba sau care ar putea să se prindă în piesele mașinii robotizate de tuns iarba care se rotește. (Pietre mici, bețe, gunoie, obiecte asemănătoare unor sfiori etc.)	O dată pe lună
	A avut loc vreo modificare a mediului de lucru?	Luați următoarele contramăsuri. - Dacă înălțimea ierbii depășește 65 mm, tăiați-o la această înălțime sau la o înălțime mai mică. - Îndepărtați orice buruieni care sunt mai înalte decât iarba. - Umpleți orice găuri sau adâncituri și nivelați denivelările locale. - Evitați utilizarea dacă există bălți adânci sau acumulări de zăpadă.	O dată pe lună
	Există vreo anomalie legată de instalarea sârmei de delimitare sau a sârmei de ghidare?	Dacă sârmele se ridică deasupra nivelului solului, fixați-le din nou cu pene.	O dată pe lună

Manevrarea după încheierea sezonului

După încheierea sezonului de tundere a ierbii, scoateți următoarele piese din locul în care sunt montate și depozitați-le la interior.

- Mașină robotizată de tuns iarba
- Stație de încărcare
- Adaptor c.a.
- Cablu flexibil izolat în cauciuc

NOTĂ: Încărcați mașina robotizată de tuns iarba înainte de depozitare.

NOTĂ: Sârma de delimitare și sârma/sârmele de ghidare pot fi lăsate în locul în care sunt instalate.

Curățați mașina robotizată de tuns iarba și stația de încărcare înainte de a le depozita. În plus, urmați procedurile de mai jos pentru a scoate fiecare piesă.

Scoaterea adaptorului c.a.

1. Deconectați adaptorul c.a. de la priză.
 2. Scoateți cablul flexibil izolat în cauciuc.
 3. Dacă adaptorul c.a. este montat pe un perete, scoateți-l de pe perete.
- Fig.75

NOTĂ: Scoateți adaptorul c.a. în ordinea numerelor prezentate în ilustrație.

Scoaterea stației de încărcare

ATENȚIE: Purtați mănuși atunci când efectuați această lucrare.

1. Deschideți capacul stației de încărcare și scoateți cablul flexibil izolat în cauciuc.
► Fig.76
2. Desprindeți bornele sârmei de delimitare și ale sârmei de ghidare și scoateți fiecare sârmă din stația de încărcare.
3. Scoateți șuruburile bolț de pe baza stației utilizând cheia imbus 6.
► Fig.77

Depozitarea

ATENȚIE: Depozitați mașina robotizată de tuns iarba asigurându-vă că întrerupătorul de alimentare este oprit.

Dacă mașina robotizată de tuns iarba nu este utilizată pentru o perioadă lungă și este lăsată cu alimentarea pornită, acumulatorul se poate descărca complet și poate deveni inutilizabil.

NOTĂ: Ștergeți piesele bornelor stației de încărcare, sârmele și cablurile cu o cârpă uscată etc. înainte de a le depozita. Depozitarea cu murdărie lipită poate conduce la rugină sau coroziune.

NOTĂ: Poziționați șuruburile utilizate pentru a fixa stația de încărcare și adaptorul c.a. într-o pungă sau un alt recipient și depozitați-le cu atenție, astfel încât să nu le pierdeți.

Depozitați într-o locație care respectă următoarele condiții.

- O suprafață plană și stabilă
- Un loc care nu este expus direct la lumina soarelui și care nu este expus la ploaie sau zăpadă etc.
- Un loc cu umiditate scăzută
- Un loc care nu este accesibil copiilor

NOTĂ: Mașina robotizată de tuns iarba poate fi depozitată în poziție verticală, conform ilustrației. Alegeți o suprafață plană și stabilă și când îl depozitați în poziție verticală.

► Fig.78

Eliminarea acestui produs

Atunci când eliminați acest produs, respectați reglementările locale și eliminați în mod corect piesele separate.

AVERTIZARE: Mașina robotizată de tuns iarba include un acumulator. Atunci când eliminați acest produs, scoateți acumulatorul și eliminați-l separat. Dacă nu eliminați separat acumulatorul, se pot produce accidente sau vătămări corporale din cauza fisurării, se poate declanșa un incendiu sau pot apărea emisii de fum.

AVERTIZARE: Nu lucrați cu mâinile umede. Acest lucru poate provoca electrocutarea.

ATENȚIE: Purtați mănuși atunci când lucrați.

NOTĂ: Este necesar să dezasamblați șasiul pentru a scoate acumulatorul. Pregătiți o șurubelniță plus.

Scoaterea acumulatorului

ATENȚIE: Scoateți acumulatorul doar când eliminați acest produs.

ATENȚIE: Solicitați punctului nostru de vânzare sau distribuitorului local să înlocuiască acumulatorul. Dacă înlocuiți singur acumulatorul, acest lucru poate afecta performanța de etanșare la apă a mașinii.

1. Opritiți întrerupătorul de alimentare al mașinii robotizate de tuns iarba.
2. Scoateți capacul superior.
► Fig.79: 1. Întrerupător de alimentare 2. Capac superior 3. Șasiu
3. Slăbiți cele 14 șuruburi din partea superioară a șasiului și scoateți carcasa superioară.
► Fig.80: 1. Carcasă superioară
4. Deconectați cei 2 conectori conectați la acumulator.
► Fig.81: 1. Capacul acumulatorului 2. Conector (mic) 3. Conector (mare)

NOTĂ: Dacă procedura este greu de efectuat, scoateți conectorul atașat pe carcasa superioară.

5. Deconectați cei 3 conectori conectați la placa principală.
► Fig.82: 1. Placa principală 2. Conector (mare) 3. Conector (mic)
 6. Scoateți cele 3 șuruburi ale capacului acumulatorului.
► Fig.83: 1. Capacul acumulatorului
 7. Scoateți capacul acumulatorului și apoi scoateți acumulatorul împreună cu amortizorul.
► Fig.84: 1. Capacul acumulatorului 2. Acumulator 3. Amortizor
 8. Scoateți acumulatorul din amortizor.
- Respectați reglementările locale atunci când eliminați acumulatorul.

ATENȚIE: Nu dezasamblați acumulatorul scos.

SISTEM DE PROTECȚIE

Sistem de protecție și indicații privind erorile

Mașina robotizată de tuns iarba este prevăzută cu un sistem de protecție. Când apare o eroare, sistemul de protecție se activează și toate motoarele se opresc automat. Detaliile erorii sunt afișate pe ecranul LCD cu codul de eroare.

Cod	Detaliile erorii	Cauză	Acțiune
E012	Problemă motor roata dreaptă	Există obiecte străine, cum ar fi iarbă sau crengi, care împiedică roțile să se rotească sau motorul de acționare este suprasolicitat din cauza coliziunilor repetate.	Inspectați roțile și îndepărtați orice obiecte străine. De asemenea, verificați dacă zona de lucru respectă mediul de lucru specificat în manualul de instrucțiuni. Reporniți mașina după un timp.
E013	Problemă motor roata stângă		
E020	Suprasarcină motor pânză	Motorul pânzelor este suprasolicitat din diferite motive. De exemplu, există materii străine, cum ar fi iarbă sau crengi, care împiedică rotirea bazei pânzelor.	Inspectați integral baza pânzelor și îndepărtați orice obiecte străine. Reporniți mașina după un timp.
E021	Problemă motor pânză		
E030	Suprasarcină motor înălțime de tăiere	Motorul înălțimii de tăiere este suprasolicitat din diferite motive. De exemplu, există materii străine, cum ar fi iarbă sau crengi, care împiedică mișcarea mecanismului de reglare a înălțimii de tăiere.	Inspectați mecanismul de reglare a înălțimii de tăiere și îndepărtați orice obiecte străine.
E031	Problemă motor înălțime de tăiere		
E040	Niciun semnal de la sârmă	Adaptorul c.a. sau cablul flexibil izolat în cauciuc este deteriorat ori conexiunea sârmei de delimitare este slabă.	Verificați indicatorul de pe stația de încărcare. Verde/aprins: Contactați distribuitorul sau punctul nostru de vânzare. Roșu/luminează intermitent: Verificați sârma de delimitare și reconectați. Înlocuiți dacă detectați orice defecte. Oprit: Verificați adaptorul c.a. și cablul flexibil izolat în cauciuc și reconectați. Înlocuiți dacă detectați orice defecte.
		Fiecare cod de canal al mașinii și al stației de încărcare este diferit.	Modificați codul de canal al semnalului sârmei în mod corespunzător în meniul [Security (Securitate)] (Siguranță).
		Mașina este prea departe de sârma de delimitare.	Reinstalați sârma de delimitare astfel încât întreaga zonă de lucru să se afle la o distanță de cel mult 35 m de sârma de delimitare.
		Semnalele sunt blocate de obiectele metalice din jur (garduri, oțel de armare) și de interferențele de la alte dispozitive.	Măriți puterea semnalului în zona de lucru crescând numărul de insule din zona de lucru, reducând zona de lucru etc.

Cod	Detaliile erorii	Cauză	Acțiune
E041	În afara zonei de lucru	Conexiunea sau instalarea sârmei de delimitare este incorectă. De exemplu, sârmele de delimitare se intersectează sau mașina iese din zona de lucru din cauza pantei abrupte.	Verificați dacă sârmele de delimitare sunt instalate în mod corespunzător și conectate bine la stația de încărcare. Pentru metoda de instalare, consultați capitolul pentru instalarea sârmei de delimitare din Ghidul de instalare.
		Semnalele sunt blocate de obiectele metalice din jur (garduri, oțel de armare) și de interferențele de la alte dispozitive.	Măriți puterea semnalului în zona de lucru crescând numărul de insule din zona de lucru, reducând zona de lucru etc.
		Există interferențe cu semnalele de la alte produse din apropiere.	Modificați codul de canal al semnalului sârmei în mod corespunzător în meniul [Security (Securitate)] (Siguranță). De asemenea, reinstalați sârmele de delimitare astfel încât cele două sârme de delimitare să fie la o distanță de cel puțin 1 m.
E051	Problemă temporară	Mașina este supraîncălzită sau butonul „STOP” rămâne activ după comanda de tundere a ierbii.	Reporniți mașina după un timp sau eliberați butonul „STOP” închizând capacul afișajului după comanda de tundere a ierbii.
E060	Acumulator descărcat	Mașina nu a putut să găsească o stație de încărcare.	Verificați instalarea sârmei de delimitare și a sârmei de ghidare. Pentru metoda de instalare, consultați capitolul pentru instalarea sârmei de delimitare și a sârmei de ghidare din Ghidul de instalare.
		Opțiunea de tundere a ierbii este setată la [Auto mowing (Tuns automat)] (Tundere automată a ierbii) când funcționează în zona secundară.	Setați opțiunea de tundere a ierbii la [Mowing without charging (Tuns fără încărcare)] (Tunderea ierbii fără încărcare) când funcționează în zona secundară. În timp ce lucrează în zona secundară, mașina nu poate reveni la stația de încărcare.
		Acumulatorul este descărcat.	Andocați mașina la stația de încărcare pentru a se încălca.
E064	Nivel scăzut de capacitate a acumulatorului	Acumulatorul este descărcat complet. Acumulatorul este descărcat.	Dacă problema persistă, contactați distribuitorul sau punctul nostru de vânzare.
E080	Problemă electronică	Există o problemă temporară legată de părțile electronice sau de firmware-ul din produs.	Reporniți mașina. Dacă problema persistă, contactați distribuitorul sau punctul nostru de vânzare.
E100	Blocat	Roțile din spate se rotesc din cauza noroiului.	Evitați rotirea roților din spate nivelând solul sau limitând zona de lucru cu sârma de delimitare.
E101	Problemă de andocare	Mașina nu s-a andocat la stația de încărcare sau stația de încărcare are o eroare.	Curățați fiecare bornă. Dacă stația de încărcare este înclinată sau în poziție oblică, așezați-o în poziție orizontală. Dacă indicatorul stației de încărcare este aprins în culoarea roșie, scoateți fișa, așteptați un timp și apoi reporniți stația de încărcare.
E102	Cu susul în jos	Mașina este înclinată mult sau răsturnată.	Corectări poziția mașinii.
E103	Mașină de tuns iarba înclinată	Mașina este înclinată în afara intervalului acceptabil.	Mutați mașina într-o zonă plană. Reinstalați sârma de delimitare astfel încât pantele care se întind pe suprafețe mari să se afle în afara zonei de lucru.
E104	Ridicată	Senzorul de ridicare este activat deoarece mașina se lovește de obstacole sau trece peste obstacole.	Păstrați distanța dintre obstacol și zona de lucru și reporniți mașina.
E105	Problemă la nivelul senzorului de coliziune	Capacul superior nu poate reveni la poziția de standard.	Dacă mașina intră în contact cu un obstacol, îndepărtați obstacolul care împiedică mașina. Îndepărtați orice murdărie sau obiecte străine dintre capacul superior și șasiu și asigurați-vă că capacul superior se mișcă liber în jurul axurilor glisoare.
E200	Problemă la nivelul senzorului de buclă	Senzorul sârmei are un contact slab sau s-a defectat.	Contactați distribuitorul sau punctul nostru de vânzare.
E201	Problemă la nivelul senzorului de înclinare	Nu a reușit să comunice cu senzorul de înclinare.	
E202	Problemă la nivelul întrerupătorului de oprire	Fiabilitatea butonului „STOP” scade.	
E203	Problemă la nivelul senzorului IMU	Nu a reușit să comunice cu senzorul IMU.	
E204	Problemă la nivelul senzorului pentru înălțimea de tăiere	Senzorul mecanismului de ridicare are un contact slab sau s-a defectat, conexiunea prezintă o eroare.	
E206	Problemă la nivelul senzorului de ridicare	Fiabilitatea senzorului de ridicare scade.	

DEPANARE

În cazul în care considerați că există o defecțiune

Înainte de a solicita repararea sau de a trimite o cerere, verificați dacă se aplică următoarele situații.

Stare de anomalitate	Cauză probabilă (defecțiune)	Remediul
Ecranul LCD nu afișează.	Alimentarea mașinii robotizate de tuns iarba este oprită?	Porniți alimentarea mașinii robotizate de tuns iarba. (Consultați secțiunea pentru „Pornire/oprire”.)
Mașina robotizată de tuns iarba nu funcționează.	Mașina robotizată de tuns iarba prezintă o eroare? (LED-ul emite o lumină roșie intermitentă?)	Mașina robotizată de tuns iarba nu funcționează în timpul existenței unei erori. Verificați codul de eroare. (Consultați secțiunea pentru „SISTEM DE PROTECȚIE”.)
	Stația de încărcare prezintă o eroare?	Verificați indicatorul stației. Pentru măsuri de remediere, consultați capitolul „Începerea operațiunii de tundere a ierbii”.
	O sârmă de delimitare ar putea fi ruptă.	Verificați indicatorul stației. Pentru măsuri de remediere, consultați capitolul „Începerea operațiunii de tundere a ierbii”.

Stare de anomalitate	Cauză probabilă (defecțiune)	Remedi
Mașina robotizată de tuns iarba nu poate să se andocheze la stația de încărcare.	Stația de încărcare este deformată.	Așezați stația de încărcare ferm pe o suprafață plană. Consultați capitolul „Amplasarea stației de încărcare” din Ghidul de instalare pentru modul de instalare a stației de încărcare.
	Sârma de ghidare nu este întinsă drept de la stația de încărcare sau distanța este incorectă.	Instalați sârma de ghidare drept pe o distanță de cel puțin 2 metri de stația de încărcare. Consultați capitolul „Condiții pentru instalarea sârmei de ghidare” din Ghidul de instalare pentru modul de instalare a sârmelor de ghidare.
	Sârma de ghidare nu este fixată în mod corespunzător la stația de încărcare.	Fixați sârma de ghidare în canelura din centrul bazei stației de încărcare. Consultați capitolul „Instalarea sârmei de ghidare” din Ghidul de instalare pentru modul de instalare a sârmelor de ghidare.
	Roțile din spate ale mașinii robotizate de tuns iarba sau stația de încărcare sunt murdare.	Curățați roțile din spate ale mașinii robotizate de tuns iarba și baza stației de încărcare.
	Bornele de încărcare de pe mașina robotizată de tuns iarba sau stația de încărcare sunt murdare.	Curățați bornele de încărcare. Dacă problema persistă după curățare sau dacă bornele sunt uzate semnificativ, contactați punctul nostru de vânzare sau distribuitorul local.
Mașina robotizată de tuns iarba nu revine la stația de încărcare.	Deoarece mașina robotizată de tuns iarba este în perioada de căutare activă a semnalului de ghidare, aceasta nu revine cu semnalul de delimitare.	Dacă sârma de ghidare nu este instalată, setați perioada de căutare activă a semnalului de ghidare la 0 minute. Consultați capitolul „Configurarea perioadei de căutare activă a semnalului de ghidare” pentru procedura de setare.
	Mașina robotizată de tuns iarba nu pleacă de la stația de încărcare după modificarea zonei de lucru.	Asigurați-vă că mașina robotizată de tuns iarba pleacă de la stația de încărcare și lăsați-o să salveze în memorie câmpul magnetic înconjurător. Consultați capitolul „Preferințe pentru deplasare” pentru procedura de setare.
	Mașina robotizată de tuns iarba nu poate reveni cu ajutorul semnalului de delimitare, deoarece sârma de delimitare instalată lângă stația de încărcare este incorectă.	Instalați sârma de delimitare drept, la o distanță de 1,5 m pe ambele laturi ale stației de încărcare. Consultați capitolul „Instalarea sârmei de delimitare” din Ghidul de instalare pentru modul de instalare a sârmelor de delimitare.
Acumulatorul nu se încarcă	Dacă acumulatorul este descărcat complet, poate dura un anumit timp până când acumulatorul începe să se încarce.	Andocați mașina robotizată de tuns iarba la stația de încărcare cu întrerupătorul de alimentare principal pornit și așteptați un timp până când începe încărcarea. Dacă problema persistă, contactați punctul nostru de vânzare sau distribuitorul local.
	Bornele de încărcare de pe mașina robotizată de tuns iarba sau stația de încărcare sunt murdare.	Curățați bornele de încărcare. Dacă problema persistă după curățare sau dacă bornele sunt uzate semnificativ, contactați punctul nostru de vânzare sau distribuitorul local.
Mașina robotizată de tuns iarba stă o perioadă lungă de timp la stația de încărcare și nu începe să tundă iarba.	Capacul afișajului este închis, dar butonul de începere a operațiunii de tundere a ierbii nu este apăsat.	Închideți capacul afișajului după ce apăsați butonul de începere a operațiunii de tundere a ierbii. Consultați capitolul „Începerea operațiunii de tundere a ierbii” pentru instrucțiuni.
	Mașina robotizată de tuns iarba se află în starea de așteptare după revenirea la stația de încărcare.	Verificați opțiunile de operare după încărcare. Consultați capitolul „Preferințe pentru parcare” pentru instrucțiuni.
	Mașina robotizată de tuns iarba nu funcționează dacă temperatura acumulatorului este prea ridicată sau prea scăzută.	Reporniți mașina robotizată de tuns iarba după un timp.
Vibrații/zgomote anormale	Pânza mașinii de tuns iarba este deteriorată.	Verificați starea pânzelor mașinii de tuns iarba și înlocuiți-le cu pânze și șuruburi noi. Consultați capitolul „Înlocuirea pânzelor mașinii de tuns iarba” pentru modul de înlocuire.
	În pânza mașinii de tuns iarba s-au blocat materii străine.	Verificați partea din jurul pânzei mașinii de tuns iarba și îndepărtați orice materie străină.
Mașina robotizată de tuns iarba funcționează la o oră/dată neintenționată.	Data și ora mașinii robotizate de tuns iarba sunt incorecte.	Verificați data și ora mașinii robotizate de tuns iarba. Consultați capitolul „Modificarea setărilor pentru dată și oră” pentru modul de setare a planificării.
	Setarea neintenționată a tunderii planificate a ierbii.	Vă rugăm să modificați programul de tundere a ierbii. Consultați capitolul „Planificarea operațiunii de tundere a ierbii” pentru instrucțiuni.
Mașina robotizată de tuns iarba se deplasează, dar motorul pânzei de tăiere nu se rotește.	Mașina robotizată de tuns iarba tocmai a început să se deplaseze sau revine la stația de încărcare.	Motorul pânzei nu se rotește atunci când mașina robotizată de tuns iarba tocmai a început să se deplaseze sau când revine la stația de încărcare.
Durată scurtă de tundere a ierbii	Pânzele mașinii de tuns iarba s-au uzat și sarcina de pe motorul pânzei de tăiere a crescut.	Înlocuiți pânza mașinii de tuns iarba. Consultați capitolul „Înlocuirea pânzelor mașinii de tuns iarba” pentru modul de înlocuire.
	Se apropie sfârșitul duratei de viață a acumulatorului.	Contactați punctul nostru de vânzare sau distribuitorul local.
Durată scurtă de tundere a ierbii și durată scurtă de încărcare	Se apropie sfârșitul duratei de viață a acumulatorului.	Contactați punctul nostru de vânzare sau distribuitorul local.
	Motorul pânzei este suprasolicitat din diferite motive.	Contactați punctul nostru de vânzare sau distribuitorul local.
Tundere a gazonului neuniformă	Programul de tundere a ierbii este prea scurt pentru a tunde întreaga zonă de lucru.	Reduceți dimensiunea zonei de lucru sau prelungiți intervalul orar. Consultați capitolul „Planificarea operațiunii de tundere a ierbii” pentru instrucțiuni.
	Pânzele mașinii de tuns iarba s-au uzat și sarcina de pe motorul pânzei de tăiere a crescut.	Înlocuiți pânza mașinii de tuns iarba. Consultați capitolul „Înlocuirea pânzelor mașinii de tuns iarba” pentru modul de înlocuire.
	Gazonul este prea lung pentru înălțimea de tăiere setată.	Schimbați înălțimea de tăiere sau tăiați în prealabil gazonul la cel mult 65 mm. Consultați capitolul „Stabilirea înălțimii de tăiere” pentru modul de configurare.
	Iarba, crengile sau alte materii străine împiedică baza pânzelor sau roțile să se rotească.	Inspectați baza pânzelor sau roțile și îndepărtați orice materie străină.

Stare de anomalitate	Cauză probabilă (defecțiune)	Remediu
Pe gazon s-au format șanțuri.	Mașina robotizată de tuns iarba se deplasează în mod repetat pe un anumit traseu.	Reglați lățimea pentru deplasarea deviată. Consultați capitolul „ <i>Reglarea lățimii pentru deplasarea deviată</i> ” pentru modul de configurare.
Nu s-a putut deplasa pe un anumit traseu.	Lățimea traseului este mică.	Lățimea traseului trebuie să fie de cel puțin 150 cm. Consultați capitolul „ <i>Condiții pentru instalarea sârmei de delimitare</i> ” din Ghidul de instalare pentru modul de instalare a sârmelor de delimitare.
Mașina robotizată de tuns iarba nu poate trece peste două sârme de delimitare către și dinspre insulă.	Cele două sârme de delimitare către și dinspre insulă nu sunt apropiate.	Apropiati (0 cm) cele două sârme de delimitare către și dinspre insulă. Consultați capitolul „ <i>Instalarea sârmei de delimitare</i> ” din Ghidul de instalare pentru modul de instalare a sârmelor de delimitare.
Tăierea în spirală nu funcționează.	Operațiunea de tundere normală a ierbii nu a durat 30 de minute.	Tăierea în spirală funcționează atunci când detectează iarbă deasă după aproximativ 30 de minute de tundere normală a ierbii. Pentru mai multe informații, consultați capitolul „ <i>Tunderea ierbii netuse</i> ”
Codul PIN a fost uitat.	-	Contactați distribuitorul sau punctul nostru de vânzare.

Inhaltsverzeichnis

EINLEITUNG	165	Navigationseinstellungen	175
Technische Daten	165	Einstellen des aktiven Suchzeitraums für Führungssignal	175
Symbole	166	Schneiden des Rasens in der Nähe der Begrenzung	175
Vorgesehene Verwendung	166	Einstellen der Distanz der Bewegung zum Startpunkt des	
Sicherheitshinweise	166	Mähens	175
Geräusch	167	Auswählen der Ausgangsmethode von der Ladestation	176
Konformitätserklärungen	167	Einstellen der Ausgangswinkel von der Ladestation	176
Bezeichnung der Teile	167	Einstellen der Breite der Versatz-Navigation	177
Sonderzubehörartikel	168	Mähen von ungemähtem Rasen	178
VORBEREITUNG	168	Sicherheitsvoreinstellungen	178
Ein- und Ausschalten der Stromversorgung	168	Einstellen der Alarmdauer	178
Aufladen des Mähroboters	168	Ändern des PIN-Codes	178
Prüfungen vor dem Mähen	168	Verhindern von Störungen des Drahtsignals	178
BEDIENUNG	169	Schützen des Mähroboters gegen Diebstahl	179
Bedienvorgänge am Bedienfeld	169	Sonstige Einstellungen	179
Starten des Mähvorgangs	169	Speichern/Laden der Benutzereinstellungen	179
Stoppen des Mähvorgangs	170	Ändern der Einstellungen von Datum und Uhrzeit	179
EINSTELLUNGSMENÜS	171	Ändern der Anzeigesprache	179
Mähstart-Menü	171	Zurücksetzen der Benutzereinstellungen	180
Mähen und Aufladen im Automatikbetrieb	171	Durchsuchen der Produktinformationen	180
Mähen ohne automatisches Aufladen	172	Verwalten der LED-Ein-/Ausschaltzeit	180
Starten des automatischen Mähens zu einem gewünschten		Überprüfen der Details von Betriebsfehlern	180
Zeitpunkt (Aufschieben des geplanten Mähbetriebs)	172	WARTUNG	181
Mähen in einem Spiralmuster	172	Reinigung	181
Parkvoreinstellungen	172	Untersuchen der Mähermesser	181
Zurückführen des Mähroboters zur Ladestation	173	Austauschen der Mähermesser	181
Zurückführen des Mähroboters zur Ladestation und erneutes		Regelmäßige Inspektionen	182
Starten des Mähbetriebs nach der geplanten Zeitdauer	173	Handhabung nach Ende der Mähseason	183
Zurückführen des Mähroboters zur Ladestation und erneutes		Entsorgen dieses Produkts	183
Starten des Mähbetriebs mit dem voreingestellten Plan	173	SCHUTZSYSTEM	184
Mähvoreinstellungen	173	Schutzsystem und Fehleranzeige	184
Ändern und Registrieren der Fläche des Mähbereichs	173	FEHLERSUCHE	185
Planen des Mähens	173	Falls Sie glauben, dass eine Fehlfunktion vorliegt	185
Bestimmen der Schnitthöhe	174		

EINLEITUNG

Technische Daten

Modell:	RM350D	
Nennspannung	Gleichstrom 18 V	
Akkukapazität	5,0 Ah	
Abmessungen (L x B x H)	700 mm x 560 mm x 270 mm	
Gewicht	13,7 kg	
Motordrehzahl ohne Last	Messermotor	2.300 min ⁻¹
Maximale Fläche des Mähbereichs	3.500 m ²	
Maximaler Hangsteigwinkel	26° (49 %)	
Mähermesser	Rückschwenkmesser 3 Messer	
Teilenummer des Ersatz-Mähermessers	1913M9-3	
Mähbreite	240 mm	
Schnitthöhe	20 mm bis 60 mm 9-stufige elektrische Einstellung in 5-mm-Schritten	
Schutzgrad	IPX4	
Geeignetes Netzteil	AAD01	
Geeignete Ladestationen	RST001	
Begrenzungsdraht	Betriebsfrequenzband	3,3 kHz - 50 kHz
Führungsdraht	Maximale magnetische Feldstärke (gemessen nach EN303 447)	38 dBµA/m

- Wir behalten uns vor, Änderungen der technischen Daten im Zuge der Entwicklung und des technischen Fortschritts ohne vorherige Ankündigung vorzunehmen.
- Hauptmerkmale und Netzteilausführung können je nach Bestimmungsland variieren.
- Gewicht nach EPTA-Verfahren 01/2014

Symbole

Nachfolgend werden Symbole beschrieben, die für das Gerät verwendet werden können. Machen Sie sich unbedingt vor der Benutzung mit ihrer Bedeutung vertraut.



WARNUNG – Betriebsanweisungen vor Betreiben der Maschine lesen.



WARNUNG – Beim Betrieb einen sicheren Abstand zur Maschine einhalten.
Die Maschine kann Gegenstände umherschleudern, die eine Verletzungsgefahr darstellen.



WARNUNG – Stellen Sie die Diebstahlsicherung ein und schalten Sie die Maschine aus, bevor Sie an der Maschine arbeiten oder sie anheben.
Anderenfalls kann das Mähmesser Ihre Hand und Ihren Fuß verletzen.
Das Gerät wird durch eine Wiedereinschaltsperrung mit dem PIN-Code gesperrt.
Sie können die Wiedereinschaltsperrung in den Einstellungen der Diebstahlschutzfunktion bedienen.
Falls die Wiedereinschaltsperrung aktiviert ist, ist die Eingabe Ihrer PIN erforderlich, um die Maschine neu zu starten.



WARNUNG – Nicht auf der Maschine mitfahren.
Anderenfalls kann das Mähmesser Ihre Hand und Ihren Fuß verletzen.



Nur für EU-Länder
Aufgrund des Vorhandenseins gefährlicher Komponenten in der Ausrüstung können Elektro- und Elektronik-Altgeräte, Akkumulatoren und Batterien sich negativ auf die Umwelt und die menschliche Gesundheit auswirken.
Entsorgen Sie Elektro- und Elektronikgeräte oder Batterien nicht mit dem Hausmüll!
In Übereinstimmung mit der Europäischen Richtlinie über Elektro- und Elektronik-Altgeräte, Akkumulatoren und Batterien, verbrauchte Akkumulatoren und Batterien sowie ihrer Anpassung an nationales Recht sollten Elektro-Altgeräte, Batterien und Akkumulatoren gemäß den Umweltschutzbestimmungen getrennt gelagert und zu einer getrennten Sammelstelle für Siedlungsabfälle geliefert werden.
Dies wird durch das am Gerät angebrachte Symbol der durchgestrichenen Abfalltonne auf Rädern angezeigt.

Vorgesehene Verwendung

Diese Maschine ist für automatisches Mähen und Aufladen vorgesehen.

Sicherheitshinweise

1. **Warnung – Berühren Sie nicht die rotierenden Messer.**
Anderenfalls kann es zu Verletzungen kommen.
2. **Lassen Sie niemals zu, dass Kinder, Personen mit verminderten körperlichen, sensorischen oder geistigen Fähigkeiten oder Mangel an Erfahrung und Kenntnissen, oder Personen, die nicht mit diesen Anweisungen vertraut sind, die Maschine benutzen.** Örtliche Vorschriften können das Alter der Bedienungsperson einschränken.
3. **Halten Sie Kinder beim Betrieb der Maschine fern, und lassen Sie sie nicht mit der Maschine spielen.**
4. **Berühren Sie die Mähmesser oder Räder erst, nachdem diese zum Stillstand gekommen sind.**
5. **Laden Sie die Maschine ausschließlich mit der Ladestation im Lieferumfang auf. Verwenden Sie ausschließlich das in dieser Betriebsanleitung angegebene Netzteil.**
6. **Wenn der eingebaute Akku das Ende seiner Lebensdauer erreicht hat, sind die örtlichen Vorschriften hinsichtlich der Entsorgung von Batterien unbedingt einzuhalten. Wie Sie den Akku entfernen können, erfahren Sie nachfolgend im Kapitel "Entsorgen dieses Produkts".**
7. **Schalten Sie den Ein-/Aus-Schalter des Mähroboters in den folgenden Situationen aus.**
 - Vor dem Entfernen von Fremdkörpern, die in der Maschine eingeklemmt sind.
 - Vor dem Untersuchen, Reinigen oder Arbeiten an der Maschine oder Ladestation.
Trennen Sie außerdem das Netzkabel des Netzteils von der Netzsteckdose, bevor Sie die Ladestation untersuchen, reinigen

oder daran arbeiten.

- Wenn Sie die Maschine auf Beschädigung untersuchen, nachdem diese auf einen Fremdgegenstand gestoßen ist.
 - Falls die Maschine ungewöhnlich zu vibrieren beginnt.
In diesem Fall prüfen Sie nach, dass die Maschine nicht beschädigt ist, bevor Sie sie erneut starten.
8. **Untersuchen Sie vor der Verwendung die Maschine, die Peripheriegeräte, das Stromversorgungskabel und das Verlängerungskabel, um sicherzustellen, dass keine Beschädigung vorliegt und keine Anzeichen von Alterung festgestellt werden.**
 9. **Betreiben Sie die Maschine oder Peripheriegeräte niemals mit defekten Schutzhauben oder Abschirmungen, ohne Sicherheitsvorrichtungen, oder wenn Kabel beschädigt oder abgenutzt sind.**
 10. **Schließen Sie auf keinen Fall ein beschädigtes Kabel an die Stromversorgung an. Falls ein an die Stromversorgung angeschlossenes Kabel beschädigt ist, berühren Sie es erst, nachdem Sie es von der Stromversorgung getrennt haben.** Anderenfalls kann ein elektrischer Schlag auftreten.
 11. **Installieren Sie das Netzteil und das Cabtire-Kabel außerhalb des Mähbereichs.** Anderenfalls kann das Kabel beschädigt werden oder ein elektrischer Schlag auftreten.
 12. **Stellen Sie den Betrieb der Maschine unverzüglich ein, wenn ein Unfall oder eine Betriebsstörung eingetreten ist.**
 13. **Stellen Sie den Betrieb der Maschine unverzüglich ein, wenn Elektrolyt aus dem Akku ausgelaufen ist.**
 14. **Trennen Sie den Netzstecker von der Netzsteckdose, wenn das Netzkabel während der Verwendung beschädigt worden ist.**
 15. **Es wird empfohlen, den Stromversorgungsstecker des Cabtire-Kabels ausschließlich an einen Stromversorgungskreis anzuschließen, der durch eine Fehlerstrom-Schutzeinrichtung (RCD) mit einem Auslösestrom von höchstens 30 mA geschützt ist.**
 16. **Verwenden Sie diese Maschine oder Peripheriegeräte nicht bei schlechtem Wetter, insbesondere nicht bei Blitzschlaggefahr.**
 17. **Stellen Sie den Betrieb der Maschine unverzüglich ein, wenn anormale Vibrationen auftreten.**
 18. **Bei Verwendung der Maschine an einem öffentlich zugänglichen Ort müssen Warnschilder um den Arbeitsbereich herum aufgestellt werden. Die Warnschilder haben den folgenden Text zu enthalten.**
„Warnung! Automatischer Rasenmäher! Von der Maschine fernhalten! Kinder beaufsichtigen!“
- **Abb.1**
19. **Das Netzkabel des Netzteils kann nicht ersetzt werden. Bei einer Beschädigung des Netzkabels muss das Netzteil entsorgt werden.**
 20. **Wenn der Arbeitsbereich an eine öffentliche Straße angrenzt, muss für eine Abgrenzung zwischen dem Arbeitsbereich und der Straße gesorgt werden.** Anderenfalls kann die Maschine auf die öffentliche Straße gelangen und einen Unfall verursachen.
 21. **Vergewissern Sie sich vor der Verwendung, dass sich keine Menschen, Haustiere oder kleine Tiere im Arbeitsbereich aufhalten.** Diese könnten sich in der Maschine verfangen und verletzt werden.
 22. **Verwenden Sie das Netzteil nicht an einem Ort, der Regen, Feuchtigkeit oder Nässe ausgesetzt ist.** Anderenfalls kann ein elektrischer Schlag auftreten.
 23. **Berühren Sie den Netzstecker des Netzteils auf keinen Fall mit nassen Händen.** Anderenfalls kann ein elektrischer Schlag auftreten.
 24. **Schließen Sie den Netzstecker des Netzteils an eine Netzsteckdose im Freien an.**
 25. **Tragen Sie Handschuhe beim Installieren und Entfernen von Drähten.** Anderenfalls können die Drähte eine Verletzung verursachen.
 26. **Gehen Sie beim Eintreiben der Pflöcke vorsichtig vor, damit Sie sich nicht mit dem Hammer auf Finger oder Hand schlagen.**
 27. **Installieren Sie die Drähte so, dass sie nicht über dem Boden schweben.** Anderenfalls können Sie darüber stolpern und sich verletzen.
 28. **Achten Sie beim Öffnen und Schließen der Anschlussabdeckung darauf, dass Sie sich nicht die Finger klemmen.**
 29. **Berühren Sie die Mähmesser nicht, während diese angehoben oder abgesenkt werden.** Anderenfalls können Sie sich die Finger einklemmen und sich verletzen.

30. **Achten Sie beim Öffnen und Schließen der Displayabdeckung darauf, dass Sie sich nicht die Finger klemmen.**
31. **Bringen Sie das Gesicht nicht in die Nähe von rotierenden Rädern und Mähmessern.** Anderenfalls könnte sich ein Kleidungsstück darin verfangen, was zu Erstickung führen kann.
32. **Blicken Sie während des Betriebs nicht direkt in die Mähmesser.** Fliegende Gegenstände könnten in Ihre Augen geraten.
33. **Berühren Sie keine rotierenden Räder.** Anderenfalls können Sie sich die Finger einklemmen und sich verletzen.
34. **Achten Sie unbedingt darauf, die Mähmesser ordnungsgemäß zu installieren, wie in dieser Betriebsanleitung beschrieben.** Anderenfalls könnten sich die Mähmesser plötzlich lösen und eine Verletzung verursachen.
35. **Tragen Sie diese Maschine stets so, dass die Seite mit den Mähmessern von Ihnen abgewandt ist.** Anderenfalls könnten Sie in Kontakt mit den Rädern und Mähmessern kommen, was eine Verletzung verursachen kann.
36. **Tragen Sie diese Maschine stets, indem Sie den Griff halten.** Wenn die Maschine an einem anderen Teil als dem Griff getragen wird, kann sie unstabil werden und fallengelassen werden, was eine Verletzung verursachen kann.

Wichtige Sicherheitsanweisungen für den Akku

1. **Lesen Sie vor der Verwendung des Mähroboters unbedingt alle Anweisungen und Warnmarkierungen.**
2. **Falls die Betriebszeit beträchtlich kürzer geworden ist, stellen Sie den Betrieb sofort ein. Anderenfalls besteht die Gefahr von Überhitzung, möglichen Verbrennungen und sogar einer Explosion.**
3. **Lagern und benutzen Sie die Maschine nicht an Orten, an denen die Temperatur 45 °C (113 °F) erreichen oder überschreiten kann.**
4. **Versuchen Sie niemals, den Akku zu verbrennen, selbst wenn er vollkommen verbraucht ist. Der Akku kann durch Erhitzen explodieren.**
5. **Die enthaltenen Lithium-Ionen-Akkus unterliegen den Anforderungen der Gefahrgut-Gesetzgebung.** Für kommerzielle Transporte, z. B. durch Dritte oder Spediteure, müssen besondere Anforderungen zu Verpackung und Etikettierung beachtet werden. Zur Vorbereitung des zu transportierenden Artikels ist eine Beratung durch einen Experten für Gefahrgut erforderlich. Bitte beachten Sie möglicherweise ausführlichere staatliche Vorschriften.
6. **Verwenden Sie die Maschine nicht in der Nähe von Hochspannungsleitungen.** Anderenfalls kann eine Funktionsstörung oder Betriebsstörung der Maschine oder des Akkus verursacht werden.
7. **Bewahren Sie das Produkt an einem sicheren Ort außer Reichweite von Kindern auf.**
8. **Beschädigte Akkus dürfen auf keinen Fall gewartet werden.** Die Wartung von Akkus darf nur vom Hersteller oder von einer Vertragswerkstatt durchgeführt werden.

Bezeichnung der Teile

► Abb.2

- | | |
|--|---|
| <ol style="list-style-type: none"> 1. Mähroboter 2. STOP-Taste 3. Displayabdeckung 4. Hinterrad 5. LED 6. Ladebuchse 7. Bedienfeld 8. Obere Abdeckung 9. Chassis 10. Schubwelle 11. Gummihalter 12. Vorderrad 13. Ein-/Aus-Schalter 14. Griff 15. USB-Kappe
(Nicht öffnen. Nur für Servicezwecke vorgesehen.) 16. Messerabdeckung 17. Messergrundplatte 18. Mähmesser 19. Gleitplatte 20. Ladestation 21. Stationssockel 22. Ladeanschluss | <ol style="list-style-type: none"> 23. Anschlussabdeckung 24. Stationsgehäuse 25. Stationsanzeige 26. Drahtabdeckung 27. Begrenzungsdraht 28. Führungsdraht 29. Draht 30. Pflöck 31. Verbindungsstück
(Die Ausführung des Netzsteckers variiert je nach Bestimmungsgebiet.) 34. Cabtire-Kabel 35. Schraubpflöck
(Zum Fixieren der Ladestation) 36. Inbusschlüssel 6 |
|--|---|

DIESE ANWEISUNGEN AUFBEWAHREN.

⚠ VORSICHT: Verwenden Sie nur Original-Makita-Akkus. Die Verwendung von Nicht-Original-Makita-Akkus oder von Akkus, die abgeändert worden sind, kann zum Bersten des Akkus und daraus resultierenden Bränden, Personenschäden und Beschädigung führen. Außerdem wird dadurch die Makita-Garantie für das Makita-Werkzeug und -Ladegerät ungültig.

Hinweise zur Aufrechterhaltung der maximalen Akku-Nutzungsdauer

1. **Unterlassen Sie erneutes Laden eines voll aufgeladenen Akkus. Überladen führt zu einer Verkürzung der Nutzungsdauer des Akkus.**
2. **Laden Sie den Akku bei einer Umgebungstemperatur von 10 °C - 40 °C (50 °F - 104 °F). Lassen Sie einen heißen Akku abkühlen, bevor Sie ihn aufladen.**
3. **Laden Sie den Akku auf, wenn er lange Zeit (länger als sechs Monate) nicht benutzt wird.**

Geräusch

Typischer A-bewerteter Geräuschpegel ermittelt gemäß EN50636-2-107:

Schalldruckpegel (L_{pA}): 70 dB (A) oder weniger

Schallleistungspegel (L_{WA}): 59 dB (A)

Messunsicherheit (K): 3,1 dB (A)

Der Geräuschpegel kann während des Betriebs 80 dB (A) überschreiten.

HINWEIS: Die angegebenen Geräuschemissionswerte beruhen auf Messungen anhand der Standard-Testmethode und können zum Vergleich zwischen Maschinen herangezogen werden.

HINWEIS: Der (Die) angegebene(n) Schallemissionswert(e) kann (können) auch für eine Vorbewertung des Gefährdungsgrads verwendet werden.

⚠ WARNUNG: Abhängig von der Nutzung der Maschine und insbesondere von der Art des verarbeiteten Materials kann das bei Verwendung der Maschine tatsächlich abgegebene Geräusch von den angegebenen Werten abweichen.

⚠ WARNUNG: Ergreifen Sie unbedingt geeignete Sicherheitsmaßnahmen zum Schutz von Bedienern der Maschine auf der Grundlage von Schätzungen der Belastung, der diese unter tatsächlichen Betriebsbedingungen ausgesetzt sind (dabei ist der gesamte Betriebszyklus der Maschine zu berücksichtigen, der zusätzlich zur Betriebszeit die im ausgeschalteten Zustand und im Leerlauf verbrachte Zeit einschließt).

Konformitätserklärungen

Nur für europäische Länder

Die Konformitätserklärungen sind in Anhang A dieser Betriebsanleitung enthalten.

Sonderzubehörartikel

⚠ VORSICHT: Die folgenden Zubehörteile oder Vorrichtungen werden für den Einsatz mit den in diesem Handbuch beschriebenen Makita-Produkten empfohlen. Die Verwendung anderer Zubehörteile oder Vorrichtungen kann eine Verletzungsgefahr darstellen. Verwenden Sie Zubehörteile oder Vorrichtungen nur für ihren vorgesehenen Zweck.

Details zu Sonderzubehörartikeln sind dem Katalog zu entnehmen oder von Ihrem Fachhändler oder unserem Vertriebsbüro erhältlich.

- Messersatz
 - Satz von Mähermessern und Befestigungsschrauben

- Draht
- Drahtreparatursatz
 - Satz von Draht, Kupplungen und Pflöcken
- Pflöck
- Kupplung

HINWEIS: Einige der in der obigen Liste aufgeführten Sonderzubehörartikel werden zum Kaufzeitpunkt möglicherweise als Standardzubehör mit der Maschine geliefert. Das Standardzubehör kann je nach Einkaufsland verschieden sein.

VORBEREITUNG

Vor der Verwendung dieses Produkts müssen die folgenden Vorbereitungen getroffen werden.

1. Vorbereiten des Arbeitsbereichs

Bestimmen Sie den Bereich, der vom Mähroboter gemäht werden soll. Umschließen Sie den Arbeitsbereich mit dem Begrenzungsdraht, und schließen Sie die Stromversorgung an die Ladestation an. Installieren Sie einen Führungsdraht nach Erfordernis. Detaillierte Anweisungen hierzu finden Sie in der beiliegenden Einrichtungsanleitung.

2. Ersteinstellung des Mähroboters



Vor der erstmaligen Verwendung des Mähroboters müssen Sie die Sprache, Datum und Uhrzeit, die Fläche des Mähbereichs und den PIN-Code einstellen. Detaillierte Anweisungen hierzu finden Sie in der beiliegenden Einrichtungsanleitung.

3. Aufladen des Mähroboters

Bei der Auslieferung aus dem Herstellerwerk ist der Akku des Mähroboters nicht ausreichend aufgeladen. Laden Sie den Akku vor der Verwendung auf.

Informationen zum Ladevorgang finden Sie im Abschnitt „Aufladen des Mähroboters“ (Seite 168) in diesem Handbuch.

Ein- und Ausschalten der Stromversorgung

Der Ein-/Aus-Schalter befindet sich an der Unterseite des Mähroboters. Zum Einschalten drücken Sie die -Seite des Ein-/Aus-Schalters, zum Ausschalten die -Seite.

► **Abb.3:** 1. Ein-/Aus-Schalter

⚠ VORSICHT: Vergewissern Sie sich, dass der Ein-/Aus-Schalter ausgeschaltet ist, wenn der Mähroboter nicht in Betrieb ist (auch bei Lagerung).

Falls der Mähroboter bei eingeschalteter Stromversorgung längere Zeit nicht benutzt wird, kann sich der Akku zu tief entladen und unbrauchbar werden.

Aufladen des Mähroboters

Überprüfen der Akku-Restkapazität

1. Drücken Sie die STOP-Taste.

Daraufhin öffnet sich die Displayabdeckung.

► **Abb.4:** 1. STOP-Taste 2. Displayabdeckung 3. Bedienfeld





2. Schalten Sie den Ein-/Aus-Schalter des Mähroboters ein.

3. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld.

Das [Main menu (Hauptmenü)] erscheint. Sie können die Akku-Restkapazität rechts oben auf dem Bildschirm überprüfen.

Main menu (Hauptmenü)

► **Abb.5:** 1. Anzeige der Akku-Restkapazität

Anzeige auf dem LCD-Bildschirm	Akku-Restkapazität
	80 bis 100 %
	60 bis 80 %
	20 bis 60 %
	0 bis 20 %

Aufladen

1. Schalten Sie den Ein-/Aus-Schalter des Mähroboters ein.

HINWEIS: Der Ladevorgang findet nur bei eingeschaltetem Ein-/Aus-Schalter des Mähroboters statt.

HINWEIS: Falls der Akku völlig entladen ist, dauert es länger als üblich, bis der Ladevorgang beginnt.

HINWEIS: Falls der Akku heiß oder kalt ist, wird der Ladevorgang nicht gestartet.

2. Docken Sie den Mähroboter an der Ladestation an.

► **Abb.6:** 1. Ladestation 2. LED

Wenn der Ladevorgang beginnt, blinkt die LED grün. Nach beendeten Aufladen erlischt die LED.

Prüfungen vor dem Mähen

Arbeitsumgebung

Überprüfen Sie, dass der vom Mähroboter zu mähende Bereich die folgenden Bedingungen erfüllt.

- Die Grashöhe beträgt höchstens 65 mm. Wenn das Gras zu lang ist, schneiden Sie es im Voraus zurück.
- Es sind keine Hindernisse wie Steine, Stöcke oder Werkzeuge vorhanden. Der Mähroboter könnte Hindernisse umherschleudern oder sie einklemmen, was einen Unfall zur Folge haben kann.
- Es sind keine Pfützen vorhanden. Der Mähroboter kann auch bei Regen Rasen mähen, aber nasses Gras neigt dazu, am Mähroboter zu kleben, und die Gefahr des Ausrutschens an steilen Hängen nimmt zu.
- Es sind keine Schneeannehlungen vorhanden. Anderenfalls kann der Mähroboter rutschen und nicht mehr ordnungsgemäß funktionieren.

Ladestation

Die Ladestation lädt den Mähroboter auf und lässt Signale in den Begrenzungsdraht und den Führungsdraht fließen. Überprüfen Sie, dass der zur Installation der Ladestation vorgesehene Ort die folgenden Bedingungen erfüllt.

- Er befindet sich in der Nähe der Stromversorgung.
- Er ist eben.
Der Installationsort hat eine Neigung innerhalb von $\pm 5^\circ$ der Horizontalen.
- Der Ort sollte vor Sonneneinstrahlung geschützt sein.
- Wenn Sie die Ladestation direkt auf dem Rasen installieren, halten Sie den Rasen kurz.
- Es besteht ein Abstand von 3 Meter oder mehr vor dem Begrenzungsdraht.

ANMERKUNG: Verbiegen Sie den Stationssockel nicht.

Begrenzungsdraht

Der Begrenzungsdraht legt den Bereich fest, innerhalb dessen der Mähroboter die Mäharbeit ausführen soll. Installieren Sie den Begrenzungsdraht um die Begrenzung des Bereichs, in dem der Mähroboter Mäharbeiten durchführen soll. Eine Beschreibung des Installationsverfahrens finden Sie im Kapitel „Installieren des Begrenzungsdrahts“ der Einrichtungsanleitung.

Führungsdraht

Dieser Führungsdraht führt den Mähroboter auf seinem Rückweg zur Ladestation. Dieser Draht leitet den Rasenmäher auch in Bereiche, in denen der Rasenmäher aufgrund der Topografie usw. weniger häufig

arbeitet.

Eine Beschreibung des Installationsverfahrens finden Sie im Kapitel „Installieren des Führungsdrahts“ der Einrichtungsanleitung.

Leuchten der Lampen

Der Mähroboter und die Ladestation zeigen verschiedene Zustände durch das Leuchtmuster ihrer Lampen an.

► **Abb.7:** 1. LED 2. Stationsanzeige

Mähroboter

LED	Zustand
Grün/blinkt	Aufladen (erlischt nach beendetem Aufladen)
Weiß/blinkt	In Betrieb (blinkt für die mit der [LED]-Einstellung festgelegte Zeitdauer)
Rot/blinkt	Fehler aufgetreten
Gelb/Blinkend	Bereitschaft (mit Ausnahme von Fällen, in denen z. B. während des automatischen Betriebs außerhalb der geplanten Betriebszeiten auf Bereitschaft geschaltet wird)
Aus	Strom aus / Akku leer oder andere als die oben genannten

Ladestation











Stationsanzeige	Zustand
Rot/leuchtet	Fehler aufgetreten
Rot/blinkt	Es gibt eine Abnormalität in der Verbindung des Begrenzungsdrahtes
Grün/leuchtet	Der Begrenzungsdraht ist erfolgreich angeschlossen

BEDIENUNG


Bedienvorgänge am Bedienfeld

Nach Drücken der STOP-Taste öffnet sich die Displayabdeckung, und das Bedienfeld kann betätigt werden.

► **Abb.8:** 1. LCD-Bildschirm 2. Menütasten 3. Betriebstasten 4. Zifferntasten 5. STOP-Taste

	Taste	Funktion
Menütasten		Führt den Mähroboter zurück zur Ladestation. Wählen Sie nach Drücken dieser Taste die gewünschte Rückführmethode aus.
		Zeigt das [Main menu (Hauptmenü)] an.
		Startet den Mähvorgang. Wählen Sie nach Drücken dieser Taste die gewünschte Mähmethode aus.
Betriebstasten		Dienen zur Auswahl von Posten auf dem Bildschirm. Der ausgewählte Posten wird hervorgehoben (umgekehrte Weiß-Schwarz-Anzeige).
		
		
		
		Keht auf den vorigen Bildschirm/Vorgang zurück.
		Führt den ausgewählten Posten aus.
Zifferntasten		Dienen zur Eingabe von Ziffern. Diese Tasten sind nur funktionsfähig, wenn eine Zifferneingabe möglich ist.

Auswählen und Ausführen von Posten auf dem LCD-Bildschirm




Bedienvorgänge auf dem LCD-Bildschirm werden hauptsächlich mit dem Hauptmenü ausgeführt. Drücken Sie die -Taste, um das Hauptmenü anzuzeigen.

Main menu (Hauptmenü)

► **Abb.9:** 1. Datum 2. Uhrzeit 3. Akku-Restkapazität 4. Schnitthöhe 5. Aktuell gewähltes Einstellungs-menü 6. Symbole der Einstellungs-menüs




Die Betriebstasten und die Zifferntasten werden für Bedienvorgänge auf dem LCD-Bildschirm verwendet. Die jeweils verfügbaren Knöpfe/Tasten richten sich nach den auf dem Bildschirm angezeigten Posten.

Wenn Posten nebeneinander angeordnet sind

Wenn Posten nebeneinander angeordnet sind, betätigen Sie die Tasten /  zur Auswahl und die -Taste zur Ausführung.






► **Abb.10:** 1. Ausgewählter Posten

Wenn Posten übereinander angeordnet sind

Wenn Posten übereinander angeordnet sind, betätigen Sie die Tasten /  zur Auswahl und die -Taste zur Ausführung.


► **Abb.11:** 1. Ausgewählter Posten

Wenn weitere Optionen verfügbar sind

Wenn dreieckige Pfeilsymbole neben dem ausgewählten Posten angezeigt werden, sind weitere Optionen verfügbar. Betätigen Sie die durch die dreieckigen Pfeilsymbole angegebene(n) Richtungstaste(n) (/ / / ) zur Auswahl des Postens, und schließen Sie die Auswahl mit der -Taste ab.

► **Abb.12**

Eingeben von Ziffern

Auf dem Bildschirm für Eingabe des PIN-Codes und bei Posten, für die Werte einzugeben sind, betätigen Sie die Tasten **0** bis **9** zur Eingabe, und schließen Sie dann die Eingabe mit der -Taste ab.

► **Abb.13**

HINWEIS: Um einen zwei- oder mehrstelligen Wert einzugeben, beginnen Sie mit der Ziffer ganz links (höchste Stelle), und geben Sie dann die übrigen Ziffern in der Reihenfolge nach rechts ein. Wenn Sie einen Fehler gemacht haben, geben Sie beliebige Ziffern für alle Stellen ein, und dann geben Sie die richtigen Ziffern erneut ein.

Starten des Mähvorgangs

⚠️ WARNUNG: Beachten Sie unbedingt die folgenden Punkte beim Betrieb des Mähroboters.

- **Bringen Sie Ihre Hände und Füße nicht unter das Chassis, und blicken Sie nicht darunter.**
- **Halten Sie Gesicht und Hände von rotierenden Rädern fern.**
- **Halten Sie Kinder und Haustiere aus dem Arbeitsbereich fern.**

ANMERKUNG: Der Mähroboter ist ausschließlich zum Mähen von Rasen vorgesehen. Beseitigen Sie Unkraut im Voraus aus dem Arbeitsbereich.

ANMERKUNG: Beseitigen Sie kleine Gegenstände wie Steine und Stöcke, die den Betrieb des Mähroboters behindern können, im Voraus aus dem Arbeitsbereich.

ANMERKUNG: Wenn die Stationsanzeige ausgeschaltet ist oder rot leuchtet bzw. blinkt, kann der Mähvorgang nicht gestartet werden.

Möglicherweise liegt ein Fehler in der Ladestation oder ein gebrochener Begrenzungsdraht vor. Falls die Stationsanzeige in Rot blinkt, überprüfen Sie die folgenden Punkte.

- Ist das Netzteil an eine Netzsteckdose angeschlossen?
- Ist das Cabtire-Kabel richtig an Netzteil und Ladestation angeschlossen?
- Sind Ladestation und Begrenzungsdraht richtig miteinander verbunden?
- Liegt ein offener Stromkreis im Begrenzungsdraht vor?
- Sind die Verbindungsstücke und Kupplungen am Begrenzungsdraht richtig verbunden?

Es kann ein vorübergehender Fehler aufgrund von Blitzschlag oder anderen Ursachen oder Temperaturschutz der Ladestation auftreten. Falls die Stationsanzeige in Rot leuchtet, ergreifen Sie die folgenden Maßnahmen.

- Ziehen Sie das Cabtire-Kabel von der Ladestation ab, warten Sie, bis die Stationsanzeige erlischt, und schließen Sie dann das Cabtire-Kabel wieder an.
- Falls das Problem dadurch nicht gelöst wird, schließen Sie das Cabtire-Kabel nach einiger Zeit an.

► **Abb.14:** 1. Stationsanzeige

Die werkseitigen Standardeinstellungen sind wie folgt definiert. Um die Standardeinstellungen zu ändern, lesen Sie die Anweisungen zu den wichtigsten Einstellungsposten, die unter „EINSTELLUNGSMENÜS“ (Seite 171) aufgelistet sind.

Haupteinstellungsposten	Ausgangswert
Fläche des Mähbereichs	Durch Ersteinstellung festgelegte Fläche
Schnitthöhe	Einheitlich (60 mm)
Überstand über Begrenzung	32 cm
Spiralschnitt	Aktivieren

Für sofortiges Starten des Mähvorgangs

Um den Mähvorgang sofort zu starten, führen Sie den Mähstart-Vorgang am Bedienfeld aus.

1. Drücken Sie die STOP-Taste.

Daraufhin öffnet sich die Displayabdeckung.

► **Abb.15:** 1. STOP-Taste 2. Displayabdeckung 3. Bedienfeld

2. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld.
3. Wählen Sie die gewünschte Option aus.

Option	Details
Auto mowing (Automatisches Mähen)	Mähen und Aufladen werden automatisch ausgeführt. Wenn die Akku-Restkapazität zu niedrig wird, kehrt der Mähroboter automatisch zur Ladestation zurück und wird aufgeladen. Nach beendetem Ladevorgang wird das Mähen erneut gestartet. Der Betrieb wird innerhalb des von Ihnen konfigurierten geplanten Mähzeitraums ausgeführt.
Mowing without charging (Mähen ohne Ladevorgang)	Es wird ohne Aufladen gemäht. Wenn die Akkukapazität vor Ende des Mähvorgangs verbraucht ist, hält die Maschine zu diesem Zeitpunkt an. Sie können die Mähzeitdauer für das Mähen ohne Ladevorgang auswählen. (Until battery empty (Bis Akku leer)/For 30 min (30 min lang)/For 90 min (90 min lang)) <ul style="list-style-type: none"> • Bei Auswahl dieser Option ist das geplante Mähen deaktiviert. • Wählen Sie diese Option in einem Unterbereich aus.

Option	Details
Deactivate schedule (Pläne deaktivieren)	Deaktiviert das geplante Mähen und startet den Mähvorgang sofort. Sie können den Zeitraum auswählen, während dessen die Pläne deaktiviert sein sollen. (For 24 hours (24 h lang)/For 3 days (3 Tage lang))
Mowing - With spiral cutting (Mähen - Mit Spiralschnitt)	Startet das Mähen in einem Spiralmuster von einem beliebigen Ort aus. Wählen Sie im Hauptbereich [Auto mowing (Automatisches Mähen)] und in einem Unterbereich [Mowing without charging (Mähen ohne Ladevorgang)] aus.

HINWEIS: Als Hauptbereich wird der Arbeitsbereich bezeichnet, in dem die Ladestation installiert ist und der Mähroboter automatisch zurückkehren kann. Im Gegensatz dazu bezieht sich der Begriff Unterbereich auf einen Arbeitsbereich, der keinen für die Rückkehr des Mähroboters zur Ladestation ausreichend breiten Pfad enthält, sodass der Mähroboter von Hand getragen werden muss. Einzelheiten finden Sie unter „Mähstart-Menü“ (Seite 171) in diesem Handbuch.

4. Schließen Sie die Displayabdeckung.

Der Mähvorgang startet. Während des Mähbetriebs blinkt die LED weiß.

HINWEIS: Die LED blinkt für die Zeitdauer, die im Voraus mit der [LED]-Einstellung festgelegt wurde.

ANMERKUNG: Drücken Sie beim Schließen fest auf die Displayabdeckung, bis sie mit einem Klickgeräusch einrastet.

Einstellen von Datum und Uhrzeit für den Mähstart

Legen Sie im folgenden Einstellungsposten Datum und Uhrzeit für den Mähstart fest, und versetzen Sie den Mähroboter dann in den Bereitschaftszustand.

[Startmenü] > [Main menu (Hauptmenü)] > [Mowing preferences (Mähvoreinstellungen)] > [Schedule (Plan)]

Detaillierte Informationen zur Einstellungsmethode finden Sie im Abschnitt „Mähstart-Menü“ (Seite 171).

Stoppen des Mähvorgangs

Zum Stoppen des Mähvorgangs stehen die zwei nachstehend beschriebenen Methoden zur Verfügung.

Mähvorgang beenden und anhalten

Nach Drücken der STOP-Taste während des Betriebs öffnet sich die Displayabdeckung, und der Mähvorgang stoppt.

► **Abb.16:** 1. STOP-Taste 2. Displayabdeckung

Mähvorgang beenden und zur Ladestation zurückkehren (Beenden)

1. Drücken Sie die STOP-Taste während des Betriebs, und drücken Sie dann die -Taste am Bedienfeld.

► **Abb.17:** 1. STOP-Taste 2. Displayabdeckung 3. Bedienfeld

2. Wählen Sie die gewünschte Option aus.

Option	Details
Stay at charging station (An Ladestation bleiben)	Der Mähroboter kehrt zurück und bleibt an der Ladestation.
Schedule restart time (Uhrzeit Neustart planen)	Der Mähroboter kehrt einmal zur Ladestation zurück und startet den Mähvorgang erneut nach Verstreichen der eingestellten Zeitdauer.
Restart on schedule (Neustart nach Plan)	Der Mähroboter kehrt zur Ladestation zurück und startet den Mähvorgang am geplanten Datum zur geplanten Uhrzeit.

3. Schließen Sie die Displayabdeckung.



ANMERKUNG: Drücken Sie beim Schließen fest auf die Displayabdeckung, bis sie mit einem Klickgeräusch einrastet.

EINSTELLUNGSMENÜS

Betätigen Sie die drei Menütasten und die Tastatur am Bedienfeld, um den Mähroboter der Anwendung und dem Zweck entsprechend einzustellen. In diesem Kapitel wird der Einstellungsinhalt der sechs Menüs und ihrer Untermenüs erläutert.

Bildschirm des Startmenüs, das nach dem Einschalten angezeigt wird (außer beim erstmaligen Start)

► **Abb.18**

Taste	Menübezeichnung	In Untermenüs mögliche Einstellungen	Referenzseite
	Start mowing (Mähvorgang starten)	Mähen und Aufladen im Automatikbetrieb	171
		Mähen ohne automatisches Aufladen	172
		Starten des automatischen Mähens zum gewünschten Zeitpunkt (Geplantes Mähen wird aufgeschoben.)	172
		Mähen in einem Spiralmuster	172
	Park (Parken)	Zurückführen des Mähroboters zur Ladestation	173
		Zurückführen des Mähroboters zur Ladestation und erneutes Starten des Mähbetriebs nach Verstreichen der geplanten Zeitdauer	173
		Zurückführen des Mähroboters zur Ladestation und erneutes Starten des Mähbetriebs mit dem voreingestellten Plan	173
	Mowing preferences (Mähvoreinstellungen)	Ändern und Registrieren der Fläche des Mähbereichs	173
		Planen des Mähbetriebs	173
		Bestimmen der Schnitthöhe	174
	Navigation preferences (Navigationsvoreinstellungen)	Einstellen des aktiven Suchzeitraums für das Führungssignal	175
		Schneiden des Rasens in der Nähe der Begrenzung	175
		Einstellen der Distanz der Bewegung zum Startpunkt des Mähens	175
		Auswählen der Ausgangsmethode von der Ladestation	176
		Einstellen der Ausgangswinkel von der Ladestation	176
		Einstellen der Breite der Versatz-Navigation	177
		Mähen von ungemähtem Gras	178
	Security (Sicherheit)	Einstellen der Alarmdauer	178
		Ändern des PIN-Codes	178
		Verhindern von Störungen des Drahtsignals	178
		Schützen des Mähroboters gegen Diebstahl	179
	Others (Sonstiges)	Speichern/Laden der Benutzervoreinstellungen	179
		Ändern der Einstellungen von Datum und Uhrzeit	179
		Ändern der Anzeigesprache	179
Zurücksetzen der Benutzervoreinstellungen		180	
Durchsuchen der Produktinformationen		180	
Verwalten der LED-Ein-/Ausschaltzeit		180	
	Überprüfen der Details von Betriebsfehlern	180	

Mähstart-Menü

⚠ VORSICHT: Wenn der Mähroboter erstmals gestartet wird, nachdem Sie die Drähte als Vorbereitung im Arbeitsbereich installiert haben, stellen Sie sicher, dass der Mähroboter die Ladestation einmal automatisch aus dem angedockten Zustand verlässt.

Wenn der Mähroboter die Ladestation automatisch verlässt, speichert er das Magnetfeld und führt autonome Steuerung aus, damit der Andockvorgang danach ordnungsgemäß ausgeführt wird. Wenn diese Aufgabe nicht ausgeführt wird, dockt der Mähroboter möglicherweise nicht ordnungsgemäß an, oder eine andere Funktionsstörung tritt auf.

Wählen Sie eine der zwei folgenden Methoden aus, und führen Sie sie aus, damit der Mähroboter die Ladestation automatisch verlässt.

- Docken Sie den voll aufgeladenen Mähroboter innerhalb der vorgesehenen Betriebszeit (oder zu einem beliebigen Zeitpunkt, wenn Sie das Untermenü [Deactivate schedules (Pläne deaktivieren)] benutzen) an die Ladestation an und geben Sie dann die Anweisung zum Starten über das Menü [Start mowing (Mähvorgang starten)]. Für Details siehe „Mähstart-Menü“ (Seite 171).
- Registrieren Sie die Ausgangsmethode vorläufig im Untermenü [Mower departing points (Mäher-Ausgangspunkte)] des Menüs [Navigation preferences (Navigationsvoreinstellungen)] und führen Sie eine Testnavigation durch. Für Details siehe „Auswählen der Ausgangsmethode von der Ladestation“ (Seite 176).

Mähen und Aufladen im Automatikbetrieb

[Startmenü] > [Start mowing (Mähvorgang starten)] > [Auto mowing (Automatisches Mähen)]

Der Rasen innerhalb des vom Begrenzungsdraht umschlossenen Hauptbereichs wird automatisch gemäht. Nach Auswahl dieses Menüs wird der Mähroboter automatisch gemäß dem in jedem Menü eingestellten Inhalt gesteuert. Selbst wenn die Akku-Restkapazität niedrig wird, kann der Mähroboter das Aufladen automatisch wiederholen und das saubere Mähen des Rasens innerhalb des Bereichs fortsetzen.

Hinweise zum Hauptbereich

Dies ist der Mäharbeitsbereich, innerhalb dessen Begrenzung sich die Ladestation befindet. Der Mähroboter setzt die zufallsgesteuerte Navigation fort, um den Rasen innerhalb dieses Bereichs zu mähen, während er wiederholt zur Ladestation zurückkehrt und diese wieder verlässt.


► **Abb.19:** 1. Hauptbereich 2. Ladestation 3. Begrenzungsdraht

1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld.

Das Untermenü wird angezeigt.

► **Abb.20**

2. Wählen Sie [Auto mowing (Automatisches Mähen)] aus.

Nach Drücken der -Taste wird die Meldung [Close the display cover to start mowing. (Zum Starten des Mähvorgangs Displayabdeckung schließen.)] angezeigt.

3. Schließen Sie die Displayabdeckung.

Der Mähroboter startet den Mähvorgang.

Mähen ohne automatisches Aufladen

[Startmenü] > [Start mowing (Mähvorgang starten)] > [Mowing without charging (Mähen ohne Ladevorgang)]

Der automatische Betrieb funktioniert innerhalb der im Voraus eingestellten Zeit oder bis zur Erschöpfung der Akkukapazität. Der Mähroboter funktioniert mit dieser Einstellung beim Mähen des Unterbereichs, der keinen Pfad zum und vom Hauptbereich hat. Verwenden Sie diese Einstellung auch im Hauptbereich, wenn der Mähroboter nur für die ausgewählte Zeit mäht und nicht zur Ladestation zurückkehren oder aufladen muss.

Hinweise zum Unterbereich

Dies ist ein separater Mäharbeitsbereich, der von einem Begrenzungsdraht umschlossen ist, aber keinen Pfad beinhaltet, der ausreichend breit ist, dass der Mähroboter zum Hauptbereich gelangen kann. Der Mähvorgang wird automatisch ausgeführt, während die Drahtsignale erkannt werden, aber eine automatische Rückkehr zur Ladestation ist nicht möglich.

► **Abb.21:** 1. Hauptbereich 2. Ladestation 3. Begrenzungsdraht 4. Pfad 5. Unterbereich

ANMERKUNG: Um den Mähroboter in einem Unterbereich zu betreiben, bewegen Sie den Mähroboter im Voraus von Hand vom Hauptbereich zum Unterbereich.

ANMERKUNG: Um den Mähroboter aufzuladen, während er in einem Unterbereich arbeitet, müssen Sie den Mähroboter stoppen, ausschalten und dann in den Hauptbereich tragen. Nachdem Sie den Mähroboter bewegt haben, schalten Sie ihn erneut ein, und verbinden Sie ihn manuell mit der installierten Ladestation.

1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld.

Das Untermenü wird angezeigt.

2. Wählen Sie [Mowing without charging (Mähen ohne Ladevorgang)] aus.

Das Optionsmenü wird angezeigt.

3. Wählen Sie die gewünschte Option aus.

Option	Details
Until battery empty (Bis Akku leer)	Der Mähvorgang wird automatisch ausgeführt, bis die Akkukapazität erschöpft ist.
For 30 min (30 min lang)	Der Mähvorgang wird automatisch 30 Minuten lang ausgeführt.
For 90 min (90 min lang)	Der Mähvorgang wird automatisch 90 Minuten lang ausgeführt.

Nach Drücken der -Taste wird die Meldung [Close the display cover to start mowing. (Zum Starten des Mähvorgangs Displayabdeckung schließen.)] angezeigt.

4. Schließen Sie die Displayabdeckung.

Der Mähroboter startet den Mähvorgang.

HINWEIS: Wenn [Until battery empty (Bis Akku leer)] ausgeführt wird, stoppt der Mähroboter an der Stelle, an der die Akkukapazität erschöpft ist. Um den Mähroboter aufzuladen, verbinden Sie ihn manuell mit der Ladestation im Hauptbereich.

Starten des automatischen Mähens zu einem gewünschten Zeitpunkt (Aufschieben des geplanten Mähbetriebs)

[Startmenü] > [Start mowing (Mähvorgang starten)] > [Deactivate schedules (Pläne deaktivieren)]

Sie können eine geplante Mäharbeit für eine bestimmte Zeitdauer aufschieben, um den Mähroboter zu einem erforderlichen oder gewünschten Zeitpunkt automatisch arbeiten zu lassen. Normalerweise führt der Mähroboter den Mähvorgang aus und beendet ihn gemäß einem voreingestellten Plan, aber die Auswahl dieses Menüs ermöglicht es, den Mähroboter auch außerhalb der geplanten Zeiten automatisch arbeiten zu lassen.

HINWEIS: Nach Verstreichen der eingestellten Zeitdauer wird der im Voraus registrierte Plan erneut aktiviert, und der Mähroboter startet die Arbeit erneut gemäß dem voreingestellten Plan.

1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld.

Das Untermenü wird angezeigt.

2. Wählen Sie [Deactivate schedules (Pläne deaktivieren)] aus.

Das Optionsmenü wird angezeigt.

3. Wählen Sie die gewünschte Option aus.

Option	Details
For 24 hours (24 h lang)	Schiebt die im Mähroboter geplante Mäharbeit 24 Stunden lang auf.
For 3 days (3 Tage lang)	Schiebt die im Mähroboter geplante Mäharbeit 3 Tage lang auf.

Nach Drücken der -Taste wird die Meldung [Close the display cover to start mowing. (Zum Starten des Mähvorgangs Displayabdeckung schließen.)] angezeigt.

4. Schließen Sie die Displayabdeckung.

Der Mähroboter startet den Mähvorgang.

HINWEIS: Um die Mäharbeit innerhalb des eingestellten Zeitraums zu beenden, betreiben Sie den Mähroboter manuell, z. B. durch Drücken der Taste „STOP“ am Mähroboter oder über das Menü [Park (Parken)] usw.

Mähen in einem Spiralmuster

[Startmenü] > [Start mowing (Mähvorgang starten)] > [Mowing - With spiral cutting (Mähen - Mit Spiralschnitt)]

Der Mähvorgang startet in einem Spiralmuster von einem Punkt von Interesse innerhalb des Bereichs, z. B. eine Stelle mit dichtem Graswuchs oder wo die Grashöhe wegen ungemähtem Gras ungleichmäßig ist usw. Nachdem der Mähroboter in einem Spiralmuster zu einer bestimmten Rasenstelle navigiert hat, um diese intensiv zu mähen, kehrt der Mähroboter zur normalen Navigation zurück und fährt mit dem Mähen des gesamten Bereichs fort.

Normaler Pfad und spiralförmiger Pfad

Normalerweise berechnet der Mähroboter seinen Pfad automatisch und navigiert auf zufallsgesteuerte Weise in geraden Linien innerhalb des Bereichs, um ein gleichmäßiges Rasenfinish zu erzeugen. Sie können einen Zielbereich von Interesse jedoch priorisieren und intensiv mähen lassen, um ein attraktives Finish zu erzielen, indem Sie den Spiralschnitt an einer bestimmten Stelle starten, z. B. an einer Stelle mit dichtem Graswuchs, wo ungemähtes Gras verbleibt oder wo das Gras schneller wächst als an anderen Stellen.

► **Abb.22:** 1. Normaler Pfad 2. Spiralförmiger Pfad

1. Schalten Sie den Ein-/Aus-Schalter aus und platzieren Sie den Mähroboter an der Stelle, an der er den Spiralschnitt starten soll. Schalten Sie dann den Ein-/Aus-Schalter ein.

2. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld.

Das Untermenü wird angezeigt.

3. Wählen Sie [Mowing - With spiral cutting (Mähen - Mit Spiralschnitt)] aus.

Das Optionsmenü wird angezeigt.

4. Wählen Sie die gewünschte Option aus.

Option	Details
Auto mowing (Automatisches Mähen)	Führt den Spiralschnitt im Hauptbereich aus, und wenn diese Arbeit abgeschlossen ist, wird das automatische Mähen und Aufladen fortgesetzt.
Mowing without charging (Mähen ohne Ladevorgang)	Führt den Spiralschnitt aus, und wenn diese Arbeit abgeschlossen ist, wird das automatische Mähen innerhalb des angegebenen Zeitraums ohne automatisches Aufladen fortgesetzt.

Nach Drücken der -Taste wird die Meldung [Close the display cover to start mowing. (Zum Starten des Mähvorgangs Displayabdeckung schließen.)] angezeigt.

5. Schließen Sie die Displayabdeckung.

Der Mähroboter startet den Mähvorgang.

Parkvoreinstellungen

HINWEIS: Falls Sie in Ihrem Arbeitsbereich keine Führungsdrähte installieren, empfiehlt es sich, den aktiven Suchzeitraum für das Führungssignal auf „0“ (Null) zu setzen. So kann der Mähroboter schnell zur Ladestation zurückkehren. Für Details siehe „Einstellen des aktiven Suchzeitraums für Führungssignal“ (Seite 175).

Zurückführen des Mähroboters zur Ladestation

[Startmenü] > [Park (Parken)] > [Stay at charging station (An Ladestation bleiben)]


Die Mäharbeit wird beendet, und der Mähroboter wird zur Ladestation zurückgeführt.

1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld.

Das Untermenü wird angezeigt.

► **Abb.23**

2. Wählen Sie [Stay at charging station (An Ladestation bleiben)] aus.

Nach Drücken der -Taste wird die Meldung [Close the display cover to return to the charging station. (Displayabdeckung schließen, damit Rückkehr zur Ladest. möglich ist.)] angezeigt.

3. Schließen Sie die Displayabdeckung.

Der Mähroboter kehrt zur Ladestation zurück.

Zurückführen des Mähroboters zur Ladestation und erneutes Starten des Mähbetriebs nach der geplanten Zeitdauer

[Startmenü] > [Park (Parken)] > [Schedule restart time (Uhrzeit Neustart planen)]

Der Mähroboter wird zur Ladestation zurückgeführt, und nach Verstreichen der angegebenen Zeitdauer wird der Betrieb erneut gestartet.

1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld.

Das Untermenü wird angezeigt.


2. Wählen Sie [Schedule restart time (Uhrzeit Neustart planen)] aus.

Der Eingabebildschirm wird angezeigt.

3. Geben Sie die gewünschte Zeitdauer an der Tastatur ein.

► **Abb.24**

HINWEIS: Für den Neustart können Sie eine Zeit zwischen 0 und 99 Stunden eingeben. Die Anfangseinstellung ist 3 Stunden.

4. Drücken Sie die -Taste, um Ihre Eingabe zu bestätigen.

Die Meldung [Close the display cover to return to the charging station. (Displayabdeckung schließen, damit Rückkehr zur Ladest. möglich ist.)] wird angezeigt.

5. Schließen Sie die Displayabdeckung.

Der Mähroboter kehrt zur Ladestation zurück.

Zurückführen des Mähroboters zur Ladestation und erneutes Starten des Mähbetriebs mit dem voreingestellten Plan

[Startmenü] > [Park (Parken)] > [Restart on schedule (Neustart nach Plan)]

Der Mähroboter wird zur Ladestation zurückgeführt, und zum voreingestellten Mähplan wird der Betrieb erneut gestartet. Nach Rückkehr zur Ladestation verbleibt der Mähroboter im Bereitschaftszustand, und dann verlässt er die Ladestation automatisch, um den nächsten voreingestellten Mähplan zu erfüllen.

HINWEIS: Falls der Mähroboter nicht ausreichend aufgeladen ist, startet er den Mähvorgang nicht, wenn die Startzeit des voreingestellten Plans erreicht wird. Nach beendetem Aufladen wird der Mähvorgang erneut gestartet.

HINWEIS: Der auf dem Bildschirm angezeigte Plan kann von diesem Menü aus nicht geändert oder gelöscht werden. Um den Zeitplan anzupassen, wählen Sie [Schedule (Plan)] im Menü [Mowing preferences (Mähvoreinstellungen)] und nehmen Sie die Einstellungen erneut vor.


1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld.

Das Untermenü wird angezeigt. Der Mähplan wird neben [Restart on schedule (Neustart nach Plan)] angezeigt. Bei den Anzeigen von Datum und Uhrzeit handelt es sich um den nächsten geplanten Neustart, nachdem der Mähroboter zur Ladestation zurückgekehrt ist.

2. Wählen Sie [Restart on schedule (Neustart nach Plan)] aus.

Überprüfen Sie den angezeigten Neustartplan, und fahren Sie dann mit der Einstellung fort.

► **Abb.25:** 1. Nächster Neustartplan

Nach Drücken der -Taste wird die Meldung [Close the display cover to return to the charging station. (Displayabdeckung schließen, damit Rückkehr zur Ladest. möglich ist.)] angezeigt.

3. Schließen Sie die Displayabdeckung.

Der Mähroboter kehrt zur Ladestation zurück.

Mähvoreinstellungen

Ändern und Registrieren der Fläche des Mähbereichs

[Startmenü] > [Main menu (Hauptmenü)] > [Mowing preferences (Mähvoreinstellungen)] > [Mowing area (Mähbereich)]

Dieser Posten wird verwendet, um die Größe des Mähbereichs zu ändern, die beim erstmaligen Starten des Mähroboters registriert wurde, oder um die Größe des neuen Mähbereichs zu registrieren. Der Mähroboter ermittelt den optimalen Mähprozess und mäht den Rasen effizient auf der Grundlage der hier eingestellten Information über den Mähbereich.

ANMERKUNG: Stellen Sie eine geeignete Fläche des Mähbereichs ein. Wenn der eingestellte Wert beträchtlich von der tatsächlichen Fläche abweicht, verbleiben möglicherweise ungemähte Stellen usw.

1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld.

Das [Main menu (Hauptmenü)] wird angezeigt.

2. Wählen Sie das auf dem Bildschirm angezeigte Symbol  aus.

► **Abb.26**






Das Untermenü wird angezeigt.

3. Wählen Sie [Mowing area (Mähbereich)] aus.

► **Abb.27**

4. Benutzen Sie die Tastatur, und wählen Sie den Größenbereich Ihrer Mähfläche aus.

► **Abb.28:** 1. Dreieckige Pfeilsymbole

HINWEIS: Wenn dreieckige Pfeilsymbole neben der Option angezeigt werden, betätigen Sie die Tasten / / / , um die Optionsanzeige umzuschalten. Wenn die gewünschte Option angezeigt wird, drücken Sie die -Taste, um Ihre Auswahl zu bestätigen.

5. Folgen Sie den Anweisungen in der Meldung, die auf dem Bildschirm angezeigt wird, und schließen Sie die Einstellung ab.

Wenn die Meldung [Saved successfully. (Erfolgreich gespeichert.)] angezeigt wird, drücken Sie die -Taste.

Planen des Mähens

[Startmenü] > [Main menu (Hauptmenü)] > [Mowing preferences (Mähvoreinstellungen)] > [Schedule (Plan)]

Legen Sie im Voraus einen Mähplan für eine Woche fest, damit der Mähvorgang den Wetterbedingungen und Ihrem Lebensstil entsprechend ausgeführt wird. Ein geeigneter Arbeitsplan trägt außerdem dazu bei, die Häufigkeit des Mähens zu stabilisieren und den Rasen über eine längere Zeit hinweg in gutem Zustand zu halten.

⚠ VORSICHT: Erstellen Sie tägliche und wöchentliche Arbeitspläne während geschlossener und unbeaufsichtigter Stunden. Erstellen Sie die Pläne so, dass die Möglichkeit eines Antreffens von nachtaktiven Tieren vermieden wird. Eine Person in der Nähe oder Wildtiere könnten durch den Mähbetrieb Schaden nehmen.

HINWEIS: Sorgen Sie für gut ausgewogene Pläne, um einen starken Mäherverkehr zu vermeiden, der Rasenverdichtung verursacht. Verwandeln Sie lange Mähstunden in geplante Zeitblöcke, um den Verkehr umzuleiten und erschöpften Bereichen Zeit zur Erholung zu geben.

1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld.

Das [Main menu (Hauptmenü)] wird angezeigt.




2. Wählen Sie das auf dem Bildschirm angezeigte Symbol  aus.

Das Untermenü wird angezeigt.

3. Wählen Sie [Schedule (Plan)] aus.

Der Bildschirm für Einstellung des wöchentlichen Plans wird angezeigt.

4. Wählen Sie an der Tastatur den Tag für die Einstellung des Plans aus.

Betätigen Sie die Tasten  , um den gewünschten Tag hervorzuheben, und drücken Sie dann die -Taste.

Sie können mehrere Tage gleichzeitig auswählen. Der/die ausgewählte(n) Tag(e) wird/werden mit einem Unterstrich angezeigt.

► **Abb.29:** 1. Anzeige der Tagesauswahl 2. Zeitraum, innerhalb dessen Mäharbeit geplant ist 3. Zeitraum, innerhalb dessen keine Mäharbeit geplant ist

HINWEIS: Wenn die Tage ausgewählt sind und der detaillierte Zeitplan festgelegt ist, wird der registrierte Arbeitsstundenplan für jeden Tag angezeigt. Zeiträume, für die kein Plan eingestellt ist, werden weiß angezeigt.

5. Wählen Sie [Time schedule (Zeitplan)] aus.

Der Bildschirm für Einstellung des Zeitplans wird angezeigt.

6. Wählen Sie die gewünschte Option aus.

Option	Details
Work 24 hours (24 h in Betrieb)	Der Mähroboter ist den ganzen Tag über in Betrieb. Wenn diese Option ausgewählt ist, erscheint ein Häkchen im Kontrollkästchen [Schedule 1: (Zeitplan 1:)], und [00:00] - [24:00] wird angezeigt.
Park 24 hours (24 h parken)	Der Mähroboter bleibt den ganzen Tag über geparkt. Wenn diese Option ausgewählt ist, werden die Häkchen aus den Kontrollkästchen [Schedule 1: (Zeitplan 1:)] und [Schedule 2: (Zeitplan 2:)] entfernt, und [00:00] - [00:00] wird angezeigt.
Schedule 1: (Zeitplan 1:)	Der Mähroboter ist während des eingestellten Zeitraums in Betrieb.
Schedule 2: (Zeitplan 2:)	Der Mähroboter ist während des eingestellten Zeitraums in Betrieb.

► **Abb.30**

Einstellen von Plänen

(1) Betätigen Sie die Tastatur, um ein Häkchen im Kontrollkästchen der einzustellenden Zeitplanoption zu setzen.

(2) Betätigen Sie die Tasten    , um das Eingabefeld für die einzustellenden Stunden und Minuten hervorzuheben.

(3) Geben Sie die gewünschte Uhrzeit an der Tastatur ein.

(4) Wiederholen Sie Schritt 2 und 3, um in allen Eingabefeldern die Stunden und Minuten einzugeben.

ANMERKUNG: Achten Sie unbedingt darauf, ein Häkchen im Kontrollkästchen zu setzen, um die Zeitplaneinstellung zu aktivieren.

ANMERKUNG: Die für [Schedule 1: (Zeitplan 1:)] und [Schedule 2: (Zeitplan 2:)] eingegebenen Uhrzeiten dürfen nicht überlappen.

7. Wählen Sie [Verify (Überprüfen)] aus.

Wenn die Meldung [Saved successfully. (Erfolgreich gespeichert.)] angezeigt wird, drücken Sie die -Taste.

Empfohlene Betriebszeitdauer für eine ausgewählte Fläche des Mähbereichs

In der Tabelle werden typische Betriebszeiten für die Kategorie der Fläche Ihres Mähbereichs angegeben. Erstellen Sie Ihre täglichen und wöchentlichen Zeitpläne gemäß Ihren Anforderungen.

Fläche des Mähbereichs (m ²)	Wöchentliche Arbeitstage (Tage)	Tägliche Arbeitsstunden (Stunden)	Beispiele für Stundenplan
500	5	5	07:00 - 12:00
	7	3,5	07:00 - 10:30
750	5	7,5	07:00 - 14:30
	7	5,5	07:00 - 12:30
1.000	5	10	07:00 - 17:00
	7	7	07:00 - 14:00
1.500	5	14,5	07:00 - 21:30
	7	10,5	07:00 - 17:30
2.000	5	19,5	04:00 - 23:30
	7	14	07:00 - 21:00

Fläche des Mähbereichs (m ²)	Wöchentliche Arbeitstage (Tage)	Tägliche Arbeitsstunden (Stunden)	Beispiele für Stundenplan
2.500	6	20	03:00 - 23:00
	7	17,5	05:00 - 22:30
3.000	7	21	02:00 - 23:00
3.500	7	24	00:00 - 24:00

Bestimmen der Schnitthöhe

[Startmenü] > [Main menu (Hauptmenü)] > [Mowing preferences (Mähvoreinstellungen)] > [Cutting height (Schnitthöhe)]

Sie können die Schnitthöhe manuell oder mithilfe der Automatikfunktion einstellen. Der Mähroboter passt die Messerhöhe automatisch der eingestellten Grashöhe an.

ANMERKUNG: Wenn langes Gras in einem einzigen Durchgang auf eine kurze Höhe gemäht wird, kann dies dazu führen, dass das Gras eingeht, oder das geschnittene Gras kann das Innere des Mähroboters blockieren.

HINWEIS: Versuchen Sie nicht, langes Gras in einem Durchgang zu schneiden. Mähen Sie den Rasen stattdessen schrittweise mit ein oder zwei Tagen Pause zwischen den einzelnen Mäh Sitzungen, bis der Rasen gleichmäßig kurz ist. In einer einzelnen Mäh Sitzung wäre der Verschnitt dann nicht länger als 5 mm. Durch Einstellen einer geeigneten Grashöhe und Mähhäufigkeit können Schäden und Belastung des Rasens verringert werden, um ein attraktives Rasenfließen zu erhalten.

HINWEIS: Der maximale Schnitthöhen-Einstellwert für den Mähroboter beträgt 60 mm. Wenn die Grashöhe zu Beginn des Mähens diesen Höchstwert überschreitet, schneiden Sie das Gras mit einem Makita-Rasenmäher oder einer anderen Maschine auf 65 mm oder weniger, bevor Sie den Mähroboter verwenden.

► **Abb.31**

1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld.

Das [Main menu (Hauptmenü)] wird angezeigt.

2. Wählen Sie das auf dem Bildschirm angezeigte Symbol  aus.

Das Untermenü wird angezeigt.

3. Wählen Sie [Cutting height (Schnitthöhe)] aus.



Der Menüauswahl-Bildschirm wird angezeigt.

4. Wählen Sie das gewünschte Menü aus.

Menü	Details
Manual (consistent) (Manuell (einheitlich))	Damit wird eine einheitliche Schnitthöhe eingestellt.
Auto (Automatisch)	Wenn Sie jeweils die gewünschte Grashöhe am Anfang und Ende des Mähvorgangs eingeben, passt der Mähroboter die Messerhöhe automatisch schrittweise an.

Der Bildschirm für Eingabe der Schnitthöhe wird angezeigt.

5. Betätigen Sie die Tasten     zum Anpassen der Schnitthöhe.

Wenn die gewünschte Höhe auf dem Bildschirm angezeigt wird, drücken Sie die -Taste, um die Einstellung zu bestätigen. Wenn mehrere Eingabefelder vorhanden sind, wählen Sie alle Werte aus, und drücken Sie dann die -Taste.

Eingabebildschirm für Menü [Manual (consistent) (Manuell (einheitlich))]

► **Abb.32**

Eingabebildschirm für Menü [Auto (Automatisch)]

► **Abb.33:** 1. Grashöhe zu Beginn der Mähens 2. Zielgrashöhe

6. Folgen Sie den Anweisungen in der Meldung, die auf dem Bildschirm angezeigt wird, und schließen Sie die Einstellung ab.

Wenn die Meldung [Saved successfully. (Erfolgreich gespeichert.)] angezeigt wird, drücken Sie die -Taste.

Navigationseinstellungen

⚠ VORSICHT: Wenn der Mähroboter erstmals gestartet wird, nachdem Sie die Drähte als Vorbereitung im Arbeitsbereich installiert haben, stellen Sie sicher, dass der Mähroboter die Ladestation einmal automatisch aus dem angedockten Zustand verlässt.

Wenn der Mähroboter die Ladestation automatisch verlässt, speichert er das Magnetfeld und führt autonome Steuerung aus, damit der Andockvorgang danach ordnungsgemäß ausgeführt wird. Wenn diese Aufgabe nicht ausgeführt wird, dockt der Mähroboter möglicherweise nicht ordnungsgemäß an, oder eine andere Funktionsstörung tritt auf.

Wählen Sie eine der zwei folgenden Methoden aus, und führen Sie sie aus, damit der Mähroboter die Ladestation automatisch verlässt.

- Docken Sie den voll aufgeladenen Mähroboter innerhalb der vorgesehenen Betriebszeit (oder zu einem beliebigen Zeitpunkt, wenn Sie das Untermenü [Deactivate schedules (Pläne deaktivieren)] benutzen) an die Ladestation an und geben Sie dann die Anweisung zum Starten über das Menü [Start mowing (Mähvorgang starten)]. Für Details siehe „Mähstart-Menü“ (Seite 171).
- Registrieren Sie die Ausgangsmethode vorläufig im Untermenü [Mower departing points (Mäher-Ausgangspunkte)] des Menüs [Navigation preferences (Navigationseinstellungen)] und führen Sie eine Testnavigation durch. Für Details siehe „Auswählen der Ausgangsmethode von der Ladestation“ (Seite 176).

Einstellen des aktiven Suchzeitraums für Führungssignal



[Startmenü] > [Main menu (Hauptmenü)] > [Navigation preferences (Navigationseinstellungen)] > [Active search period for guide wire (Aktiver Suchzeitraum für Leitkabel)]

Stellen Sie den Zeitraum ein, während dessen der Mähroboter das Steuersignal des Führungsdrahts aktiv sucht.



HINWEIS: Bei der Rückkehr zur Ladestation erkennt der Mähroboter das vom Führungsdraht übertragene Signal und folgt ihm, um den Rückpfad zur Ladestation effizient zu verfolgen.

HINWEIS: Falls das Signal des Führungsdrahts innerhalb des aktiven Suchzeitraums nicht erkannt werden kann, wird der Suchbetrieb auf einen breiten Bereich umgeschaltet, der das Signal des Begrenzungsdrahts enthält, und der Mähroboter kehrt anhand des erkannten Steuersignals zur Ladestation zurück.

HINWEIS: Falls Sie in Ihrem Arbeitsbereich keine Führungsdrähte installieren, empfiehlt es sich, den aktiven Suchzeitraum für das Führungssignal auf „0“ (Null) zu setzen.

1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld. Das [Main menu (Hauptmenü)] wird angezeigt.
 2. Wählen Sie das auf dem Bildschirm angezeigte Symbol  aus. Das Untermenü wird angezeigt.
 3. Wählen Sie [Active search period for guide wire (Aktiver Suchzeitraum für Leitkabel)] aus.
▶ **Abb.34**
- Der Eingabebildschirm wird angezeigt.
4. Geben Sie den gewünschten Suchzeitraum an der Tastatur ein.
▶ **Abb.35**

HINWEIS: Sie können einen aktiven Suchzeitraum zwischen 0 und 10 Minuten eingeben. Die Anfangseinstellung ist 10 Minuten. Nach Eingabe eines Werts, der größer ist als der Höchstwert des Einstellungsbereichs, wird der eingegebene Wert automatisch durch den Höchstwert ersetzt.

5. Drücken Sie die -Taste, um Ihre Eingabe zu bestätigen. Wenn die Meldung [Saved successfully. (Erfolgreich gespeichert.)] angezeigt wird, drücken Sie die -Taste.

Schneiden des Rasens in der Nähe der Begrenzung

[Startmenü] > [Main menu (Hauptmenü)] > [Navigation preferences (Navigationseinstellungen)] > [Boundary overreach (Überstand über Begrenzung)]



Stellen Sie die Entfernung ein, um die der Mähroboter über den Begrenzungsdraht hinaus fahren soll, damit das Gras in der Nähe der

Begrenzung sauber geschnitten wird.


Bewegung des Mähroboters in der Nähe der Begrenzung

Wenn sich der Mähroboter dem Begrenzungsdraht nähert, der um den Arbeitsbereich herum installiert ist, erkennt er das Signal des Drahts und bereitet einen Richtungswechsel vor. Wenn der Überstand über die Begrenzung eingestellt ist, mäht der Mähroboter bis zu einer bestimmten Entfernung außerhalb des Drahts, kehrt in das Innere der Begrenzung zurück, wendet automatisch und setzt den Mähvorgang dann fort. Durch Einstellen eines geeigneten Überstands über die Begrenzung können Sie ein attraktives Rasenfinish erzielen, ohne ungemähtes Gras in der Nähe der Begrenzung zurückzulassen.


▶ **Abb.36:** 1. Begrenzungsdraht 2. Überstand über Begrenzung 3. Drahtsignal 4. Pfad der Bewegung

1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld. Das [Main menu (Hauptmenü)] wird angezeigt.
2. Wählen Sie das auf dem Bildschirm angezeigte Symbol  aus. Das Untermenü wird angezeigt.
3. Wählen Sie [Boundary overreach (Überstand über Begrenzung)] aus. Der Eingabebildschirm wird angezeigt.
4. Geben Sie an der Tastatur die Entfernung ein, um die der Mähroboter über den Begrenzungsdraht hinaus fahren soll.
▶ **Abb.37**

HINWEIS: Sie können eine Überstandsentsfernung zwischen 20 und 50 cm eingeben.

HINWEIS: Nach Eingabe eines Werts, der kleiner ist als der Mindestwert des Einstellungsbereichs, wird die Meldung [Invalid input. (Ungültige Eingabe.)] angezeigt. Wählen Sie [OK] aus, und drücken Sie dann die -Taste. Der Eingabebildschirm wird erneut angezeigt.

HINWEIS: Nach Eingabe eines Werts, der größer ist als der Höchstwert des Einstellungsbereichs, wird der eingegebene Wert automatisch durch den Höchstwert ersetzt.

5. Drücken Sie die -Taste, um Ihre Eingabe zu bestätigen. Wenn die Meldung [Saved successfully. (Erfolgreich gespeichert.)] angezeigt wird, drücken Sie die -Taste.

Einstellen der Distanz der Bewegung zum Startpunkt des Mähens



[Startmenü] > [Main menu (Hauptmenü)] > [Navigation preferences (Navigationseinstellungen)] > [Departure position (Ausgangsposition)]

Stellen Sie die Distanz der Bewegung des Mähroboters ein, bevor er den Mähvorgang nach Verlassen der Ladestation startet. Der Mähroboter bewegt sich anfänglich von der Ladestation weg, ohne zu mähen, und startet den Mähvorgang erst, nachdem er die hier eingestellte Distanz zurückgelegt hat.

Warum muss der Startpunkt des Mähens eingestellt werden?

Wenn der Mähroboter die Ladestation verlässt, startet er den Mähvorgang erst, nachdem er eine bestimmte Distanz von der Ladestation zurückgelegt hat. Der Grund dafür ist, dass die Einstellung einer geringfügig entfernten Arbeitsstartposition sich überschneidende oder parteiische Arbeitspfade vermeidet und einen effizienteren Zugang zu schwer erreichbaren Bereichen ermöglicht.

▶ **Abb.38:** 1. Ladestation 2. Arbeitsstartposition 3. Bewegungsentfernung

1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld. Das [Main menu (Hauptmenü)] wird angezeigt.
2. Wählen Sie das auf dem Bildschirm angezeigte Symbol  aus. Das Untermenü wird angezeigt.
3. Wählen Sie [Departure position (Ausgangsposition)] aus. Der Eingabebildschirm wird angezeigt.
4. Geben Sie an der Tastatur die Distanz ein, die der Mähroboter von der Station zurücklegen soll, bevor er mit der Mäharbeit beginnt.
▶ **Abb.39**

HINWEIS: Sie können eine Ausgangsposition zwischen 80 und 300 cm eingeben.

HINWEIS: Nach Eingabe eines Werts, der kleiner ist als der Mindestwert des Einstellungsbereichs, wird die Meldung [Invalid input. (Ungültige Eingabe.)] angezeigt. Wählen Sie [OK] aus, und drücken Sie dann die -Taste. Der Eingabebildschirm wird erneut angezeigt.

HINWEIS: Nach Eingabe eines Werts, der größer ist als der Höchstwert des Einstellungsbereichs, wird der eingegebene Wert automatisch durch den Höchstwert ersetzt.

5. Drücken Sie die -Taste, um Ihre Eingabe zu bestätigen. Wenn die Meldung [Saved successfully. (Erfolgreich gespeichert.)] angezeigt wird, drücken Sie die -Taste.

Auswählen der Ausgangsmethode von der Ladestation

[Startmenü] > [Main menu (Hauptmenü)] > [Navigation preferences (Navigationsvoreinstellungen)] > [Mower departing points (Mäher-Ausgangspunkte)]



Stellen Sie ein, wie der Mähroboter die Ladestation verlassen und den Mähvorgang starten soll. Sie können die Ausführungspriorität von bis zu fünf verschiedenen Ausgangsmethoden registrieren und anpassen, einschließlich des Typs des Drahtsignals, das verfolgt werden soll, und der Distanz der Bewegung zu den Mäher-Ausgangspunkten beim Verlassen der Ladestation.

Geschicktes Kombinieren mehrerer Mäher-Ausgangspunkte

Zusätzlich zum direkten Starten des Mähvorgangs nach Verlassen der Ladestation kann sich der Mähroboter auch um eine bestimmte Distanz entlang Begrenzungsdraht oder Führungsdraht bewegen und die Mäharbeit erst an dem betreffenden Punkt beginnen. Durch Kombinieren mehrerer Ausgangsmethoden gemäß Form und Layout des Arbeitsbereichs können überlappende oder partielle Arbeitspfade vermieden werden, es kann direkt an Bereichen angekommen werden, die über normale Navigation schwer zu erreichen sind, und im gesamten Bereich kann ein gleichmäßiges Rasenfinish erzielt werden.

- **Abb.40:** 1. Ladestation 2. Begrenzungsdraht 3. Führungsdraht 4. Mäher-Ausgangspunkte

ANMERKUNG: Docken Sie den Mähroboter an der Ladestation an, bevor Sie die Ausgangsmethode festlegen.



1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld. Das [Main menu (Hauptmenü)] wird angezeigt.
2. Wählen Sie das auf dem Bildschirm angezeigte Symbol  aus. Das Untermenü wird angezeigt.
3. Wählen Sie [Mower departing points (Mäher-Ausgangspunkte)] aus.

Der Menüauswahl-Bildschirm wird angezeigt.

4. Wählen Sie die Nummer des Profils aus, in dem die Ausgangsmethode registriert werden soll.
- **Abb.41:** 1. Vorwärts nach links entlang des Begrenzungsdrahtes 2. Vorwärts nach rechts entlang des Begrenzungsdrahtes 3. Vorwärts entlang des Führungsdrahtes 1 4. Vorwärts entlang des Führungsdrahtes 2

Das Optionsmenü wird angezeigt.

5. Geben Sie an der Tastatur die gewünschten Bedingungen in die Optionsformat-Felder ein, die auf dem Bildschirm angezeigt werden.

Option	Details
Wire to trace: (Fahrt an Kabel:)	Wählen Sie den Typ des Drahts aus, den der Mähroboter nach Verlassen der Ladestation verfolgen soll. Betätigen Sie die Tasten  /  , um den gewünschten Drahttyp anzuzeigen. Wählen Sie [--] aus, wenn der Mähroboter die Ladestation direkt verlassen soll, ohne einen bestimmten Draht zu verfolgen.
Departure position: (Ausgangsposition:)	Geben Sie die Distanz ein, die der Mähroboter von der Station zurücklegen soll, bevor er mit der Mäharbeit beginnt. Sie können eine Distanz zwischen 0 und 800 m eingeben.

Option	Details
Probability (Wahrscheinlichkeit)	Geben Sie die Wahrscheinlichkeit der Ausführung des eingestellten Profils als Prozentwert ein.

- **Abb.42:** 1. Größter Wahrscheinlichkeitswert, der eingegeben werden kann

HINWEIS: Falls Sie wie in den Abbildungen beschrieben einstellen, beträgt die Gesamtwahrscheinlichkeit von [Mower departing points (Mäher-Ausgangspunkte)] 60 %. Was die restlichen 40 % betrifft, so fährt der Mähroboter direkt von der Ladestation los. Wenn der Mähroboter direkt von der Ladestation abfährt, können die Abfahrtswinkel eingestellt werden. Details zu den Abfahrtswinkeln finden Sie im Abschnitt „Einstellen der Ausgangswinkel von der Ladestation“.

HINWEIS: Der größte Wahrscheinlichkeitswert, der für jedes Profil eingegeben werden kann, wird links neben dem Eingabefeld für die Wahrscheinlichkeit angezeigt. Geben Sie den angezeigten Höchstwert oder einen kleineren Wert ein. Nach Eingabe eines Werts, der größer ist als der Höchstwert des Einstellungsbereichs, wird der eingegebene Wert automatisch durch den Höchstwert ersetzt.

6. Wählen Sie [Test] aus, und führen Sie den Testvorgang aus, bevor Sie die Einstellungen registrieren.

Folgen Sie den Anweisungen in der Meldung, die auf dem Bildschirm angezeigt wird, und schließen Sie den Testvorgang ab.

Wenn Sie mit den Ergebnissen des Testvorgangs unzufrieden sind, nehmen Sie andere Einstellungen vor.

HINWEIS: Um die Entfernungseinstellung zu registrieren, nachdem Sie eine Testnavigation durchgeführt haben, speichern Sie den Testbericht, indem Sie die Anweisungen auf dem Bildschirm befolgen. Drücken Sie dann die Taste , nachdem die Meldung [Saved successfully. (Erfolgreich gespeichert.)] erschienen ist, um die Registrierung abzuschließen. Wenn diese Registrierung abgeschlossen ist, kehrt der Menüauswahl-Bildschirm zurück.

HINWEIS: Nach der Testnavigation hält der Mähroboter automatisch in der Nähe des Mäher-Ausgangspunkts an. Um andere Einstellungen vorzunehmen oder ein neues Profil zu registrieren, docken Sie den Mähroboter manuell an der Ladestation an.

HINWEIS: Um die Testnavigation zu überspringen, wählen Sie [Verify (Überprüfen)], und registrieren Sie die Einstellung. Wenn die Meldung [Saved successfully. (Erfolgreich gespeichert.)] angezeigt wird, drücken Sie die -Taste.

7. Wiederholen Sie die Schritte (4) bis (6), um nach Erfordernis bis zu fünf Profile zu registrieren.

Einstellen der Ausgangswinkel von der Ladestation



[Startmenü] > [Main menu (Hauptmenü)] > [Navigation preferences (Navigationsvoreinstellungen)] > [Departure angles (Ausgangswinkel)]

Stellen Sie die Ausgangswinkel ein, die der Mähroboter beim direkten Verlassen der Ladestation verwendet. Wenn der auf die Ladestation weisende Kontaktpunkt des Andockens als 0° (12 Uhr) angenommen wird, können Sie zwei Ausgangswinkel-Bereiche im Uhrzeigersinn zwischen 90° (3 Uhr) und 270° (9 Uhr) festlegen. Sie können die Ausführungspriorität jedes Ausgangswinkels einstellen.

Was versteht man unter der „Wahrscheinlichkeit“, die die Ausführungspriorität bestimmt?

Die Wahrscheinlichkeit, die sich ergibt, wenn die Ausgangsmethode und die Ausgangswinkel von der Ladestation festgelegt werden, drückt die Möglichkeit aus, dass der Mähroboter den Vorgang auf der Grundlage des eingestellten Inhalts als Prozentsatz priorisiert. Wenn Sie beispielsweise 25 % und 75 % beim Einstellen der Ausgangswinkel als Wahrscheinlichkeiten für die Bereiche 1 und 2 eingeben, beträgt die Wahrscheinlichkeit 25 %, dass der Mähroboter die Ladestation in einem beliebigen Winkel innerhalb des Bereichs 1 verlässt.

- **Abb.43:** 1. Ausgangsbereich 1 2. Ausgangsbereich 2 3. Ladestation

1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld. Das [Main menu (Hauptmenü)] wird angezeigt.
2. Wählen Sie das auf dem Bildschirm angezeigte Symbol  aus. Das Untermenü wird angezeigt.

3. Wählen Sie [Departure angles (Ausgangswinkel)] aus.

Das Optionsmenü wird angezeigt.

4. Geben Sie an der Tastatur die gewünschten Bedingungen in die Optionsformat-Felder ein, die auf dem Bildschirm angezeigt werden.

Die Ausfahrbereiche können zwischen 90° und 270° eingestellt werden.

Option	Details
Exit range 1: (Ausgangsbe- reich 1:)	Geben Sie den Bereich für den ersten Winkel ein, in dem der Mähroboter die Ladestation verlassen soll. (Sie können auch nur einen einzigen Bereich festlegen.)
Exit range 2: (Ausgangsbe- reich 2:)	Geben Sie den Bereich für den zweiten Winkel ein, in dem der Mähroboter die Ladestation verlassen soll.
Probability (Wahrschein- lichkeit)	Geben Sie die Wahrscheinlichkeit, dass der Mähroboter die Ladestation innerhalb jedes eingestellten Winkelbereichs verlässt, als einen Prozentsatz ein.

► **Abb.44:** 1. Ausgangsbereich 1 (1. Bereich) 2. Ausgangsbereich 2 (2. Bereich) 3. Wahrscheinlichkeit

Einstellen der Ausgangswinkel

(1) Betätigen Sie die Tasten    , um die Eingabefelder für Winkel und Wahrscheinlichkeit hervorzuheben, die eingestellt werden sollen.

(2) Geben Sie die Winkel und die Wahrscheinlichkeit an der Tastatur ein.

(3) Wiederholen Sie Schritt 1 und 2, um in allen Eingabefeldern die Winkel und die Wahrscheinlichkeit einzugeben.

HINWEIS: Wird ein Wert ausschließlich in [Exit range 1: (Ausgangsbereich 1:)] eingegeben, so wird die Ausführungswahrscheinlichkeit automatisch auf 100 % gesetzt.

HINWEIS: Wenn ein Wert ausschließlich in [Exit range 1: (Ausgangsbereich 1:)] eingegeben wird, kann die Ausführungswahrscheinlichkeit von [Exit range 1: (Ausgangsbereich 1:)] nicht geändert werden. Wenn mit der Eingabe in [Exit range 2: (Ausgangsbereich 2:)] begonnen wird, nachdem die Eingabe in [Exit range 1: (Ausgangsbereich 1:)] vorgenommen wurde, kann die Ausführungswahrscheinlichkeit von [Exit range 1: (Ausgangsbereich 1:)] geändert werden.

HINWEIS: Schließen Sie die Eingabe in [Exit range 1: (Ausgangsbereich 1:)] ab, bevor Sie [Exit range 2: (Ausgangsbereich 2:)] einstellen. Eine ausschließliche Eingabe in [Exit range 2: (Ausgangsbereich 2:)] ist nicht möglich.

HINWEIS: Die Ausführungswahrscheinlichkeit von [Exit range 2: (Ausgangsbereich 2:)] wird automatisch so berechnet, dass die Summe mit der Ausführungswahrscheinlichkeit von [Exit range 1: (Ausgangsbereich 1:)] 100 % beträgt. Die Ausführungswahrscheinlichkeit von [Exit range 1: (Ausgangsbereich 1:)] wird von 100 % subtrahiert, und der Rest wird automatisch als Ausführungswahrscheinlichkeit von [Exit range 2: (Ausgangsbereich 2:)] angezeigt.

5. Wählen Sie [Verify (Überprüfen)] aus, und registrieren Sie die Einstellungen.

Wenn die Meldung [Saved successfully. (Erfolgreich gespeichert.)] angezeigt wird, drücken Sie die -Taste.

Beispiel für die Einstellung von [Mower departing points (Mäher-Ausgangspunkte)] und [Departure angles (Ausgangswinkel)] an der Ladestation

Wenn Sie beispielsweise drei Ausgangsmethoden mit dem Untermenü [Mower departing points (Mäher-Ausgangspunkte)] registriert haben und für jeden Punkt eine Wahrscheinlichkeit von 20 % eingestellt wird, beträgt die Gesamtwahrscheinlichkeit 60 %. Die Restwahrscheinlichkeit von 40 % wird der Ausführungspriorität von Ausgangswinkel-Bereich 1 und 2 zugewiesen, die im Untermenü [Departure angles (Ausgangswinkel)] eingestellt wird. Wenn hier 50 % und 50 % als Wahrscheinlichkeiten für die Ausgangswinkel-Bereiche 1 und 2 eingegeben werden, wird die Restwahrscheinlichkeit von 40 % jeweils zu 50 % den Bereichen 1 und 2 zugewiesen. Hinsichtlich der Gesamtwahrscheinlichkeit wird die Ausführungspriorität der Ausgangswinkel-Bereiche 1 und 2 somit als 20 % bzw. 20 % berechnet.

Als Ergebnis führt der Mähroboter die drei Ausgangsmethoden, die mit dem Untermenü [Mower departing points (Mäher-Ausgangspunkte)] registriert wurden, und die zwei Ausgangswinkel,

die mit dem Untermenü [Departure angles (Ausgangswinkel)] registriert wurden, auf zufallsgesteuerte Weise mit einer Wahrscheinlichkeit von jeweils 20 % aus.

Einstellen der Breite der Versatz-Navigation

[Startmenü] > [Main menu (Hauptmenü)] > [Navigation preferences (Navigationsvoreinstellungen)] > [Line trace offset (Versatz bei Fahrt an Kabel)]

Die Breite des Pfads bei Navigation entlang Begrenzungsdraht und Führungsdraht wird innerhalb des Einstellungsbereichs mit einem Versatz versehen.

Was versteht man unter Versatz-Navigation?

Der Mähroboter bewegt sich entlang der verschiedenen Drähte, während er deren Signale erkennt. Der Zweck der Versatz-Navigation besteht darin, diesen Bewegungspfad allmählich von jedem Referenzdraht zu verschieben, um zu verhindern, dass die Räder wiederholt denselben Teil des Rasens passieren. Während der Bewegung des Mähroboters wird der Pfad innerhalb des Bereichs des Einstellwerts auf zufallsgesteuerte Weise versetzt, um die Belastung auf bestimmten Pfaden zu reduzieren.

► **Abb.45:** 1. Ladestation 2. Begrenzungsdraht 3. Führungsdraht 4. Referenzlinie für Außenrand 5. Breiten der Versatz-Navigation



HINWEIS: Wenn ein schmaler Pfad innerhalb des Bereichs vorhanden ist, müssen Sie die maximale Versatzbreite berücksichtigen, die ein Passieren des Mähroboters erlaubt.

1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld.

Das [Main menu (Hauptmenü)] wird angezeigt.

2. Wählen Sie das auf dem Bildschirm angezeigte Symbol  aus.

Das Untermenü wird angezeigt.

HINWEIS: Falls das Menü nicht angezeigt wird, betätigen Sie die Tasten  , um den Bildschirm zu scrollen.

3. Wählen Sie [Line trace offset (Versatz bei Fahrt an Kabel)] aus. Das Optionsmenü wird angezeigt.

4. Aktivieren Sie das Kontrollkästchen des Drahtnamens, um den Versatzpfad einzustellen.

Option	Details
G1:	Damit wird der Versatz relativ zum Referenzpfad des ersten Führungsdrahts eingestellt. Je größer der Versatzwert, desto breiter der Versatzbereich vom Referenzpfad.
G2:	Damit wird der Versatz relativ zum Referenzpfad des zweiten Führungsdrahts eingestellt. Je größer der Versatzwert, desto breiter der Versatzbereich vom Referenzpfad.
Boundary: (Begrenz.:)	Damit wird der Versatz relativ zum Referenzpfad des Begrenzungsdrahts eingestellt. Je größer der Versatzwert, desto breiter der Versatzbereich vom Referenzpfad.

► **Abb.46**

Wenn ein Häkchen im Kontrollkästchen gesetzt wurde, wird das Versatz-Eingabefeld automatisch hervorgehoben.

5. Geben Sie an der Tastatur die gewünschten Bedingungen in die Optionsformat-Felder ein, die auf dem Bildschirm angezeigt werden.

► **Abb.47**

Sie können einen Versatzwert zwischen 0 und 9 eingeben. Die folgende Tabelle zeigt den ungefähren Bereich der tatsächlichen Navigationsbreiten für die Versatzwerte. Je nach Arbeitsumgebung und anderen Bedingungen kann der tatsächlich erhaltene Bereich von dem in der Tabelle angegebenen Bereich der Navigationsbreiten abweichen.

Tabelle des Zusammenhangs zwischen Versatzwert und Navigationsbreite

Versatzwert	Navigationsbreite	Versatzwert	Navigationsbreite
0	55 cm	5	110 cm
1	90 cm	6	115 cm
2	95 cm	7	120 cm
3	100 cm	8	125 cm
4	105 cm	9	130 cm

Abbildung der Schwankung der Navigationsbreite

- **Abb.48:** 1. Begrenzungsdraht 2. Referenzlinie für Außenrand
3. Schwankung der Navigationsbreite 4. 55 cm 5. 110 cm 6. 130 cm

HINWEIS: Bei der Außenrand-Referenzlinie handelt es sich um die Linie, an der die rechte Seitenfläche des Mähroboters um ca. 20 cm über den Begrenzungsdraht nach außen übersteht. Die Navigationsbreite variiert in Richtung der Innenseite, wobei die Außenrand-Referenzlinie als Null dient.

6. Wählen Sie [Verify (Überprüfen)] aus, und registrieren Sie die Einstellungen.

Wenn die Meldung [Saved successfully. (Erfolgreich gespeichert.)] angezeigt wird, drücken Sie die -Taste.

Mähen von ungemähtem Rasen

[Startmenü] > [Main menu (Hauptmenü)] > [Navigation preferences (Navigationsvoreinstellungen)] > [Spiral cutting (Spiralschnitt)]



Wenn der Mähroboter während der Mäharbeit einen Bereich mit langem oder dichtem Gras usw. erkennt, navigiert er diesen Bereich in einem Spiralmuster, um das Gras intensiv zu mähen. Das Mähen von Bereichen mit dichtem Graswuchs in einem Spiralmuster ermöglicht es, auf effiziente Weise ein sauberes Rasenfinish zu erhalten.



Finden von Stellen mit dichtem Graswuchs

Der Mähroboter findet Bereiche mit dichtem und ungemähtem Gras anhand einer empfindlichen Erkennung der Last beim Schneiden von Gras. Wenn ein solcher Bereich gefunden wird, navigiert der Mähroboter in einem Spiralmuster von dem betreffenden Punkt nach außen und mäht das Gras intensiv, damit ein sauberes und gleichmäßiges Rasenfinish erhalten wird.

- **Abb.49:** 1. Bereich mit dichtem Graswuchs 2. Spiralförmiger Pfad

HINWEIS: Der Mähroboter führt den Spiralschnitt einmal pro Aufladung aus. Wenn der Mähroboter die Ladestation nach beendetem Aufladen verlässt, führt er zunächst die normale Mäharbeit etwa 30 Minuten lang aus. Wenn danach dichtes oder ungemähtes Gras usw. erkannt wird, wird auf Spiralschnitt innerhalb des Bereichs mit der betreffenden Stelle umgeschaltet, und nachdem das Gras intensiv gemäht worden ist, wird die Mäharbeit erneut mit normaler Navigation fortgesetzt.

1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld.
Das [Main menu (Hauptmenü)] wird angezeigt.
2. Wählen Sie das auf dem Bildschirm angezeigte Symbol  aus.
Das Untermenü wird angezeigt.

HINWEIS: Falls das Menü nicht angezeigt wird, betätigen Sie die Tasten  , um den Bildschirm zu scrollen.

3. Wählen Sie [Spiral cutting (Spiralschnitt)] aus.
Das Optionsmenü wird angezeigt.
4. Wählen Sie die gewünschte Option aus.
Aktivieren Sie das Kontrollkästchen vor der Option, und drücken Sie dann die -Taste.

Option	Details
Spiral cutting (Spiralschnitt)	Aktiviert den Spiralschnitt-Modus.

- **Abb.50**
5. Wählen Sie [Confirm (Bestätigen)] aus, um die Einstellung zu registrieren.
Wenn die Meldung [Saved successfully. (Erfolgreich gespeichert.)] angezeigt wird, drücken Sie die -Taste.

Sicherheitsvoreinstellungen


Einstellen der Alarmdauer

[Startmenü] > [Main menu (Hauptmenü)] > [Security (Sicherheit)] > [Alarm duration (Alarmdauer)]

Stellen Sie die Dauer des Alarms ein, der für verschiedene Benachrichtigungen oder bei Auftreten eines Fehlers ertönt.

1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld.

Das [Main menu (Hauptmenü)] wird angezeigt.

2. Wählen Sie das auf dem Bildschirm angezeigte Symbol  aus.
Der Bildschirm für Eingabe des PIN-Codes wird angezeigt.
3. Geben Sie den PIN-Code an der Tastatur ein.
► **Abb.51**

Das Untermenü wird angezeigt.

4. Wählen Sie [Alarm duration (Alarmdauer)] aus.
► **Abb.52**

Der Eingabebildschirm wird angezeigt.

5. Geben Sie die gewünschte Zeitdauer an der Tastatur ein.
► **Abb.53**

HINWEIS: Sie können eine Alarmdauer zwischen 1 und 99 Minuten eingeben. Die Anfangseinstellung ist 10 Minuten.



6. Drücken Sie die -Taste, um Ihre Eingabe zu bestätigen.
Wenn die Meldung [Saved successfully. (Erfolgreich gespeichert.)] angezeigt wird, drücken Sie die -Taste.

Ändern des PIN-Codes

[Startmenü] > [Main menu (Hauptmenü)] > [Security (Sicherheit)] > [Change PIN code (PIN-Code ändern)]

Diese Option dient zum Ändern des aktuell verwendeten PIN-Codes in einen neuen Code.

HINWEIS: Falls Sie Ihren PIN-Code vergessen haben, wenden Sie sich bitte an unser Verkaufsbüro oder Ihren Händler vor Ort.



1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld.
Das [Main menu (Hauptmenü)] wird angezeigt.
2. Wählen Sie das auf dem Bildschirm angezeigte Symbol  aus.
Der Bildschirm für Eingabe des PIN-Codes wird angezeigt.
3. Geben Sie den aktuell verwendeten PIN-Code an der Tastatur ein.
Das Untermenü wird angezeigt.
4. Wählen Sie [Change PIN code (PIN-Code ändern)] aus.
Der Eingabebildschirm wird angezeigt.
5. Geben Sie den neuen PIN-Code an der Tastatur ein.
► **Abb.54**
6. Geben Sie den neuen PIN-Code zur Bestätigung erneut ein.
Wenn die Meldung [The PIN code has been changed. (Der PIN-Code wurde geändert.)] angezeigt wird, drücken Sie die -Taste.

Verhindern von Störungen des Drahtsignals

[Startmenü] > [Main menu (Hauptmenü)] > [Security (Sicherheit)] > [Change wire signal (Kabelsignal ändern)]

Ändern Sie einen Kanal für das Senden von Drahtsignalen, wenn dieser die Signale aus benachbarten Arbeitsbereichen stört.

ANMERKUNG: Docken Sie den Mähroboter an der Ladestation an, bevor Sie den Kanal ändern.

1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld.
Das [Main menu (Hauptmenü)] wird angezeigt.
2. Wählen Sie das auf dem Bildschirm angezeigte Symbol  aus.
Der Bildschirm für Eingabe des PIN-Codes wird angezeigt.
3. Geben Sie den PIN-Code an der Tastatur ein.
Das Untermenü wird angezeigt.
4. Wählen Sie [Change wire signal (Kabelsignal ändern)] aus.
Das Optionsmenü wird angezeigt.
5. Benutzen Sie die Tastatur, und wählen Sie einen neuen Kanalcode.
► **Abb.55**

HINWEIS: Eine Markierung wird neben dem Code des aktuell verwendeten Kanals angezeigt. (Der Anfangswert ist [Channel 1 (Kanal 1)].) Wählen Sie beim Ändern des Kanals einen Kanal, bei dem keine Markierung angezeigt wird.

6. Folgen Sie den Anweisungen in der Meldung, die auf dem Bildschirm angezeigt wird, und schließen Sie die Einstellung ab.
Wenn die Meldung [Dock the mower to the charging station. (Lassen Sie den Mäher an der Ladestation andocken.)] angezeigt wird, wählen Sie [Confirm (Bestätigen)] aus, und drücken Sie die -Taste.

Wenn die Meldung [Completed. (Abgeschlossen.)] angezeigt wird, drücken Sie die -Taste.

Schützen des Mähroboters gegen Diebstahl

[Startmenü] > [Main menu (Hauptmenü)] > [Security (Sicherheit)] > [Anti-theft (Diebstahlsicherung)]

Verhindern Sie Diebstahl und eine unsachgemäße Verwendung des Mähroboters, indem Sie die Betriebssperre- und Benachrichtigungs-Funktion einstellen.

1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld.

Das [Main menu (Hauptmenü)] wird angezeigt.

2. Wählen Sie das auf dem Bildschirm angezeigte Symbol aus.

Der Bildschirm für Eingabe des PIN-Codes wird angezeigt.

3. Geben Sie den PIN-Code an der Tastatur ein.

Das Untermenü wird angezeigt.

4. Wählen Sie [Anti-theft (Diebstahlsicherung)] aus.

Das Optionsmenü wird angezeigt.

5. Betätigen Sie die Tastatur, um ein Häkchen im Kontrollkästchen der gewünschten Option zu setzen.

Sie können mehrere Optionen gleichzeitig auswählen.

Option	Details
Stopped: PIN (Gestoppt: PIN)	Wenn ein Stopp des Mähroboters erzwungen wurde, muss der PIN-Code eingegeben werden, um den Betrieb erneut zu starten.
Stopped: PIN & Alarm (Gestoppt: PIN und Alarm)	Wenn ein Stopp des Mähroboters erzwungen wurde, ertönt der Alarm, und der PIN-Code muss eingegeben werden, um den Betrieb erneut zu starten.
Lifted: PIN & Alarm (Kein Bodenkontakt: PIN und Alarm)	Wenn der Mähroboter angehoben wurde, ertönt der Alarm, und der PIN-Code muss eingegeben werden, um den Betrieb erneut zu starten.
Tilted: PIN & Alarm (In Schräglage: PIN und Alarm)	Wenn der Mähroboter in einem bestimmten Winkel oder darüber geneigt wurde, ertönt der Alarm, und der PIN-Code muss eingegeben werden, um den Betrieb erneut zu starten.

6. Wählen Sie [Verify (Überprüfen)] aus, und registrieren Sie die Einstellung.

Wenn die Meldung [Saved successfully. (Erfolgreich gespeichert.)] angezeigt wird, drücken Sie die -Taste.

Sonstige Einstellungen

Speichern/Laden der Benutzervoreinstellungen

[Startmenü] > [Main menu (Hauptmenü)] > [Others (Sonstiges)] > [Save and load preferences (Voreinstellungen speichern und laden)]

Sie können bis zu drei bevorzugte Einstellungen, die Sie in den Einstellungsmenüs erstellt und angepasst haben, speichern und jederzeit wieder aufrufen. Dies ermöglicht es, eine Reihe von Benutzereinstellungen zu benutzen, um je nach Arbeitsbereich und Umgebung umzuschalten.

HINWEIS: Bestimmte Einstellungen (z. B. Datum und Uhrzeit, PIN-Code usw., die auf dem Ersteinstellungsbildschirm festgelegt wurden) können nicht gespeichert und geladen werden.

1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld.

Das [Main menu (Hauptmenü)] wird angezeigt.

2. Wählen Sie das auf dem Bildschirm angezeigte Symbol aus.

Das Untermenü wird angezeigt.

3. Wählen Sie [Save and load preferences (Voreinstellungen speichern und laden)] aus.

► **Abb.56**

Der Menüauswahl-Bildschirm wird angezeigt.

4. Wählen Sie das gewünschte Menü aus.

Menü	Details
Load (Laden)	Lädt gespeicherte Benutzervoreinstellungen.
Save (Speichern)	Speichert die aktuell verwendeten Einstellungen als Benutzervoreinstellungen.

Das Optionsmenü wird angezeigt.

5. Wählen Sie den Optionsnamen für die Ladequelle oder das Speicherziel der Benutzervoreinstellungen aus.

► **Abb.57**

HINWEIS: [Listed now (Registriert)] wird rechts neben den Optionen mit den bereits registrierten Benutzervoreinstellungen angezeigt.

6. Folgen Sie den Anweisungen in der Meldung, die auf dem Bildschirm angezeigt wird, und schließen Sie die Einstellung ab.

Wenn die Meldung [Are you sure? (Sind Sie sicher?)] angezeigt wird, wählen Sie [Yes (Ja)] aus, und drücken Sie dann die -Taste.

Ändern der Einstellungen von Datum und Uhrzeit

[Startmenü] > [Main menu (Hauptmenü)] > [Others (Sonstiges)] > [Date and time (Datum und Uhrzeit)]

Diese Option dient zum Anpassen oder Ändern der Einstellungen von Datum und Uhrzeit des Mähroboters.

1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld.

Das [Main menu (Hauptmenü)] wird angezeigt.

2. Wählen Sie das auf dem Bildschirm angezeigte Symbol aus.

Das Untermenü wird angezeigt.

3. Wählen Sie [Date and time (Datum und Uhrzeit)] aus.

Der Menüauswahl-Bildschirm wird angezeigt.

4. Betätigen Sie die Tasten zur Auswahl der gewünschten Menüoption.

Wählen Sie das gewünschte Format aus, und zeigen Sie es auf dem Bildschirm an.

Menü	Optionsdetails
Date format: (Datumsformat:)	Sie können [Year/Month/Day (Jahr/Monat/Tag)], [Month/Day/Year (Monat/Tag/Jahr)] oder [Day/Month/Year (Tag/Monat/Jahr)] als Datumsformat auswählen.
Time format: (Zeitformat:)	Schaltet das Uhrzeitformat zwischen [12 hours (12 Stunden)] und [24 hours (24 Stunden)] um.

► **Abb.58**

5. Wählen Sie [Next (Weiter)] aus.

Der Bildschirm für Eingabe von Datum und Uhrzeit wird angezeigt.

6. Geben Sie das gewünschte Datum und die gewünschte Uhrzeit an der Tastatur ein.

► **Abb.59**

Eingeben von Datum und Uhrzeit

(1) Betätigen Sie die Tasten , um das Eingabefeld für Datums- oder Uhrzeiteinstellung hervorzuheben.

(2) Geben Sie an der Tastatur das Jahr, den Monat und den Tag oder die Uhrzeit ein.

(3) Wiederholen Sie Schritt 1 und 2, um in allen Eingabefeldern die neuen Werte einzugeben.

7. Wählen Sie [Verify (Überprüfen)] aus.

Wenn die Meldung [Saved successfully. (Erfolgreich gespeichert.)] angezeigt wird, drücken Sie die -Taste.

Ändern der Anzeigesprache

[Startmenü] > [Main menu (Hauptmenü)] > [Others (Sonstiges)] > [Language (Sprache)]

Diese Option dient zum Ändern der auf dem LCD-Bildschirm angezeigten Sprache.

1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld.

Das [Main menu (Hauptmenü)] wird angezeigt.

2. Wählen Sie das auf dem Bildschirm angezeigte Symbol aus.

Das Untermenü wird angezeigt.

3. Wählen Sie [Language (Sprache)] aus.

Der Bildschirm für Sprachauswahl wird angezeigt.

4. Wählen Sie die gewünschte Sprache aus.

Die Anzeigesprache des Bildschirms für Sprachauswahl ändert sich.

Wenn die Meldung [Saved successfully. (Erfolgreich gespeichert.)] angezeigt wird, drücken Sie die -Taste.

Zurücksetzen der Benutzervoreinstellungen

[Startmenü] > [Main menu (Hauptmenü)] > [Others (Sonstiges)] > [Reset all settings (Alle Einstellungen zurücksetzen)]

Dieser Posten dient zum Zurücksetzen aller gespeicherten Benutzervoreinstellungen auf ihren Anfangszustand.

ANMERKUNG: Bestimmte Informationen und Einstellungen, die beim erstmaligen Starten des Mähroboters eingegeben wurden, z. B. Datum, Uhrzeit und PIN-Code, werden nicht zurückgesetzt.

1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld.

Das [Main menu (Hauptmenü)] wird angezeigt.

2. Wählen Sie das auf dem Bildschirm angezeigte Symbol aus.

Das Untermenü wird angezeigt.

3. Wählen Sie [Reset all settings (Alle Einstellungen zurücksetzen)] aus.

Der Bildschirm für Eingabe des PIN-Codes wird angezeigt.

4. Geben Sie den PIN-Code an der Tastatur ein.

5. Folgen Sie den Anweisungen in der Meldung, die auf dem Bildschirm angezeigt wird, und schließen Sie die Einstellung ab.

Wenn die Meldung [Completed. (Abgeschlossen.)] angezeigt wird, drücken Sie die -Taste.

Durchsuchen der Produktinformationen

[Startmenü] > [Main menu (Hauptmenü)] > [Others (Sonstiges)] > [Information (Information)]

Hier werden die neuesten Produktinformationen angezeigt, z. B. die aufgelaufene Arbeitszeit und die Software-Version.

1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld.

Das [Main menu (Hauptmenü)] wird angezeigt.

2. Wählen Sie das auf dem Bildschirm angezeigte Symbol aus.

Das Untermenü wird angezeigt.

3. Wählen Sie [Information (Information)] aus.

HINWEIS: Nachdem Sie die Informationen durchblättert haben, können Sie auf den Bildschirm einer höheren Menüebene zurückkehren, indem Sie die Taste oder drücken. Drücken Sie die -Taste, um auf den Bildschirm von Untermenü [Others (Sonstiges)] zurückzukehren, oder die -Taste, um auf den [Main menu (Hauptmenü)]-Bildschirm zurückzukehren.

Verwalten der LED-Ein-/Ausschaltzeit

[Startmenü] > [Main menu (Hauptmenü)] > [Others (Sonstiges)] > [LED]

Dieser Posten dient zur Steuerung der Ein- und Ausschaltzeit der LED-Lampe auf der Oberseite des Mähroboters. Einzelheiten zur LED-Lampe finden Sie unter „Leuchten der Lampen“ (Seite 169).

1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld.

Das [Main menu (Hauptmenü)] wird angezeigt.

2. Wählen Sie das auf dem Bildschirm angezeigte Symbol aus.

Das Untermenü wird angezeigt.

HINWEIS: Falls das Menü nicht angezeigt wird, betätigen Sie die Tasten / , um den Bildschirm zu scrolen.

3. Wählen Sie [LED] aus.

Der Bildschirm für Einstellung des Ein-/Ausschalt-Zeitplans wird angezeigt.

4. Wählen Sie die gewünschte Option aus.

Option	Details
Always ON (Immer EIN)	Die LED ist immer eingeschaltet. Wenn diese Option ausgewählt ist, erscheint ein Häkchen im Kontrollkästchen [Schedule 1: (Zeitplan 1:)], und [00:00] - [24:00] wird angezeigt.
Always OFF (Immer AUS)	Die LED ist immer ausgeschaltet. Wenn diese Option ausgewählt ist, werden die Häkchen aus den Kontrollkästchen [Schedule 1: (Zeitplan 1:)] und [Schedule 2: (Zeitplan 2:)] entfernt, und [00:00] - [00:00] wird angezeigt.
Schedule 1: (Zeitplan 1:)	Die LED ist während des eingestellten Zeitraums eingeschaltet.
Schedule 2: (Zeitplan 2:)	Die LED ist während des eingestellten Zeitraums eingeschaltet.

► Abb.60

Einstellen von Plänen

(1) Betätigen Sie die Tastatur, um ein Häkchen im Kontrollkästchen der einzustellenden Zeitplanoption zu setzen.

(2) Betätigen Sie die Tasten / / / , um das Eingabefeld für die einzustellenden Stunden und Minuten hervorzuheben.

(3) Geben Sie die gewünschte Uhrzeit an der Tastatur ein.

(4) Wiederholen Sie Schritt 2 und 3, um in allen Eingabefeldern die Stunden und Minuten einzugeben.

ANMERKUNG: Achten Sie unbedingt darauf, ein Häkchen im Kontrollkästchen zu setzen, um die Zeitplaneinstellung zu aktivieren.

ANMERKUNG: Die für [Schedule 1: (Zeitplan 1:)] und [Schedule 2: (Zeitplan 2:)] eingegebenen Uhrzeiten dürfen nicht überlappen.

5. Wählen Sie [Verify (Überprüfen)] aus.

Wenn die Meldung [Saved successfully. (Erfolgreich gespeichert.)] angezeigt wird, drücken Sie die -Taste.

Überprüfen der Details von Betriebsfehlern

[Startmenü] > [Main menu (Hauptmenü)] > [Others (Sonstiges)] > [Error message (Fehlermeldung)]

Hier werden die neuesten Fehlermeldungen einschließlich der Details angezeigt, die dem Mähroboter gemeldet wurden.

1. Drücken Sie die -Taste am Bedienfeld.

Das [Main menu (Hauptmenü)] wird angezeigt.

2. Wählen Sie das auf dem Bildschirm angezeigte Symbol aus.

Das Untermenü wird angezeigt.

HINWEIS: Falls das Menü nicht angezeigt wird, betätigen Sie die Tasten / , um den Bildschirm zu scrolen.

3. Wählen Sie [Error message (Fehlermeldung)] aus.

Der Mähroboter sucht nach Fehlerinformationen und zeigt eine Liste der gemeldeten Fehlercodes an, angefangen mit dem neuesten.

4. Wählen Sie einen Fehlercode aus, um die Details zu überprüfen.

► Abb.61

Der Fehlerdetails-Bildschirm wird angezeigt.

5. Überprüfen Sie Datum und Uhrzeit des Auftretens des Fehlers und den Inhalt der Fehlermeldung.

► Abb.62

HINWEIS: Nachdem Sie die Informationen durchblättert haben, können Sie auf den Bildschirm einer höheren Menüebene zurückkehren, indem Sie die Taste oder drücken. Drücken Sie die -Taste, um auf den Bildschirm von Untermenü [Others (Sonstiges)] zurückzukehren, oder die -Taste, um auf den [Main menu (Hauptmenü)]-Bildschirm zurückzukehren.

WARTUNG

⚠VORSICHT: Stellen Sie stets sicher, dass der Ein-/Aus-Schalter des Mähroboters ausgeschaltet ist, bevor Sie Inspektions- oder Wartungsarbeiten ausführen. Achten Sie außerdem unbedingt darauf, das Netzteil von der Netzsteckdose zu trennen, bevor Sie Wartungsarbeiten an der Ladestation durchführen.

⚠VORSICHT: Tragen Sie beim Ausführen von Inspektions- oder Wartungsarbeiten stets Handschuhe und eine Schutzbrille. Anderenfalls kann es zu Verletzungen kommen.

⚠VORSICHT: Fragen Sie unser Vertriebsbüro oder den Händler vor Ort, um den Akku zu ersetzen.

Um die SICHERHEIT und ZUVERLÄSSIGKEIT dieses Produkts zu gewährleisten, sollten Reparaturen und andere Wartungs- oder Einstellarbeiten nur von Makita-Vertragswerkstätten oder Makita-Kundendienstzentren unter ausschließlicher Verwendung von Makita-Originalersatzteilen ausgeführt werden.

Reinigung

ANMERKUNG: Verwenden Sie auf keinen Fall Benzin, Waschbenzin, Verdünnern, Alkohol oder dergleichen. Solche Mittel können Verfärbung, Verformung oder Rissbildung verursachen.

ANMERKUNG: Reinigen Sie die Maschine in regelmäßigen Abständen. Grasverschnitt kann sich im Chassis oder in der Ladestation ansammeln.

ANMERKUNG: Waschen Sie die Maschine nicht mit einem Hochdruckreiniger. Anderenfalls kann eine Beschädigung oder Betriebsstörung verursacht werden.

Reinigen des Mähroboters

⚠VORSICHT: Gehen Sie beim Reinigen der Mähmesser und der umliegenden Bereiche vorsichtig vor, damit Sie sich nicht an den Messern verletzen.

⚠VORSICHT: Achten Sie darauf, dass Sie sich beim Anbringen und Entfernen der oberen Abdeckung nicht die Hände oder andere Objekte zwischen der oberen Abdeckung und dem Chassis einklemmen oder Ihre Hände an den Kanten der oberen Abdeckung verletzen.

Wischen Sie die Oberfläche der oberen Abdeckung und die Unterseite des Chassis mit einem trockenen Tuch oder mit einem Lappen ab, der mit einer neutralen Reinigungslösung angefeuchtet ist. Wischen Sie Schmutz und Verschnitt, der sich an den Rädern und darum herum angesammelt hat, vollständig ab.

► **Abb.63**

HINWEIS: Bei starker Verschmutzung waschen Sie diese Stellen mit Wasser ab. Es wird empfohlen, die Maschine nach Abwaschen mit Wasser gründlich trocknen zu lassen, bevor sie erneut verwendet wird.

Grasverschnitt kann sich zwischen der oberen Abdeckung und dem Chassis ansammeln. Gehen Sie wie nachstehend beschrieben vor, um die obere Abdeckung zu entfernen und den oberen Teil des Chassis ebenfalls zu reinigen.

► **Abb.64:** 1. Obere Abdeckung 2. Chassis 3. Gummihalter 4. Schubwelle

Während Sie die Displayabdeckung nach unten gedrückt halten, heben Sie die in der Abbildung gezeigten Teile der oberen Abdeckung der Reihe nach an, um sie zu lösen.

► **Abb.65:** 1. Obere Abdeckung 2. Displayabdeckung

HINWEIS: Vergewissern Sie sich, dass keine Hindernisse in der Nähe sind, wenn Sie die obere Abdeckung entfernen.

HINWEIS: Die obere Abdeckung und das Chassis sind an drei Stellen fest verbunden. Ziehen Sie die obere Abdeckung kräftig nach oben, bis sich die Gummihalter im Inneren der oberen Abdeckung von den Schubwellen des Chassis lösen.

Wenn Sie die obere Abdeckung wieder in ihren ursprünglichen Zustand versetzen wollen, richten Sie die Gummihalter der oberen Abdeckung an den Schubwellen des Chassis aus und drücken Sie sie kräftig nach unten.

► **Abb.66**

HINWEIS: Prüfen Sie, ob die obere Abdeckung korrekt am Chassis angebracht ist, indem Sie die vorderen und seitlichen Teile der oberen Abdeckung anheben. Eine fehlerhafte Befestigung kann Erkennungsfehler der Sensoren verursachen.

Reinigen der Ladestation

Beseitigen Sie Ansammlungen von Schmutz oder Verschnitt vom Ladeanschluss und vom Stationssockel der Ladestation.

► **Abb.67:** 1. Ladeanschluss 2. Stationssockel

Untersuchen der Mähmesser

Gehen Sie wie nachstehend beschrieben vor, um die Inspektion einmal pro Woche auszuführen.

1. Schalten Sie den Ein-/Aus-Schalter am Mähroboter aus, und drehen Sie den Mähroboter um.

► **Abb.68**

2. Untersuchen Sie den Zustand der Mähmesser und die Drehung der Messergrundplatte.

Überprüfen Sie Folgendes:

- Lässt sich die Messergrundplatte mit geringer Krafteinwirkung drehen?
- Sind die Mähmesser übermäßig abgenutzt, gebrochen, abgesplittert oder verbogen usw.?

Messergrundplatte und Mähmesser

► **Abb.69:** 1. Normal 2. Abgenutzt (A: 17,5 mm oder weniger) 3. Gebrochen 4. Abgesplittert 5. Verbogen 6. Messergrundplatte

3. Untersuchen Sie den Zustand der Mähmesser-Befestigungsschrauben.

Gehen Sie wie im Abschnitt „Austauschen der Mähmesser“ (Seite 181) beschrieben vor, um die Befestigungsschrauben zu entfernen, und prüfen Sie den Zustand der Befestigungsschrauben.

Mähmesser-Befestigungsschraube

► **Abb.70:** 1. Normal 2. Abgenutzt 3. Befestigungsschraube

HINWEIS: Wenn während der wöchentlichen Inspektionen nichts Ungewöhnliches festgestellt wird, können Sie das Inspektionsintervall verlängern.

HINWEIS: Die Lebensdauer der Mähmesser richtet sich nach der Betriebsumgebung. Ihre Lebensdauer wird insbesondere durch Bedingungen wie die folgenden verkürzt.

- Lange Mähzeit
- Breiter Arbeitsbereich
- Gras mit dicken Halmen und Blättern
- Hochsaison für das Graswachstum
- Anhaften von Schmutz, Sand und anderen Substanzen am Gras

Austauschen der Mähmesser

⚠WARNUNG: Führen Sie zum Austauschen der Mähmesser unbedingt das in diesem Handbuch beschriebene Verfahren aus. Falls der Austausch anhand irgendeiner anderen Methode ausgeführt wird, kann es zu Unfällen oder Verletzungen kommen.

⚠VORSICHT: Tragen Sie beim Austauschen der Mähmesser unbedingt Augenschutz und Handschuhe.

⚠VORSICHT: Führen Sie die Austauscharbeit auf einer ebenen, stabilen Unterlage aus.

ANMERKUNG: Wechseln Sie die Mähmesser etwa alle 2 bis 6 Wochen aus. Der Zeitpunkt, an dem ein Austausch erforderlich wird, richtet sich nach der Mähhäufigkeit und dem Zustand des gemähten Rasens.

ANMERKUNG: Drei Mähmesser sind vorhanden. Tauschen Sie stets alle drei Messer gleichzeitig aus. Tauschen Sie auch dann alle drei Messer aus, wenn nur ein einziges Mähmesser beschädigt ist.

ANMERKUNG: Die folgenden Werkzeuge werden zum Austausch der Mähmesser benötigt. Stellen Sie diese Werkzeuge im Voraus bereit.

- Kreuzschlitzschraubendreher (zum Demontieren und Montieren der Messer)
- Metallstab $\Phi 6$ mm oder Schraubendreher mit einer Länge von mindestens 160 mm (zum Befestigen der Messergrundplatte)

Falls die Mähmesser übermäßig abgenutzt, gebrochen, abgesplittert oder verbogen usw. oder die Mähmesser-Befestigungsschrauben abgenutzt sind, tauschen Sie sie anhand des nachstehend beschriebenen Verfahrens aus.

1. Schalten Sie den Ein-/Aus-Schalter am Mähroboter aus, und drehen Sie den Mähroboter um.

2. Befestigen Sie die Messergrundplatte.

Richten Sie die Löcher der Gleitplatte, der Messergrundplatte und der Messerabdeckung aufeinander aus, und führen Sie dann den Metallstab ein. Wenn sich die Messergrundplatte nicht drehen lässt, ist die Befestigung abgeschlossen.

- **Abb.71:** 1. Metallstab 2. Gleitplatte 3. Messergrundplatte
4. Messerabdeckung

3. Entfernen Sie die Mähmesser.

Verwenden Sie den Kreuzschlitzschraubendreher zum Entfernen der Schrauben, mit denen die Mähmesser befestigt sind.

- **Abb.72:** 1. Schraube 2. Mähmesser

HINWEIS: Halten Sie das Mähmesser mit den Fingern fest, während Sie die Schraube entfernen. Anderenfalls könnte das Mähmesser in den Spalt zwischen der oberen Abdeckung und dem Chassis fallen.

4. Montieren Sie die neuen Mähmesser.

Verwenden Sie dazu die Schrauben im Lieferumfang der neuen Mähmesser. Überprüfen Sie nach der Montage, dass sich die Mähmesser um die Schrauben drehen lassen.

- **Abb.73**

ANMERKUNG: Beachten Sie unbedingt die folgenden Hinweise, um ein Herunterfallen der Mähmesser zu verhindern.

- **Verwenden Sie die Schrauben im Lieferumfang der neuen Mähmesser. (Die entfernten Schrauben dürfen nicht wiederverwendet werden.)**
- **Ziehen Sie die Schrauben fest an, damit sie nicht locker sind.**

5. Entfernen Sie den Metallstab, mit dem die Messergrundplatte befestigt ist, und bringen Sie den umgedrehten Mähroboter wieder in seinen Ausgangszustand.

- **Abb.74:** 1. Metallstab

HINWEIS: Achten Sie nach dem Austauschen der Mähmesser darauf, den Ein-/Aus-Schalter am Mähroboter vor dem erneuten Starten einzuschalten.

Regelmäßige Inspektionen

Überprüfen Sie die folgenden Punkte in regelmäßigen Abständen.

Inspektionsstelle	Prüfpunkt	Gegenmaßnahmen	Inspektionsintervall
Mähroboter	Liegt ein anormaler Zustand der Mähmesser vor?	Wenn der Mähvorgang nicht einwandfrei ausgeführt werden kann, schalten Sie den Ein-/Aus-Schalter aus, überprüfen Sie die Mähmesser auf Abnutzung, Risse und Absplittierungen, und tauschen Sie die Mähmesser bei Bedarf aus.	Einmal pro Woche
	Ist der Mähroboter fahrstabil?	Falls der Mähroboter instabil fährt, schalten Sie den Ein-/Aus-Schalter aus und prüfen Sie, ob die Räder und Achsen beschädigt sind, Fremdkörper eingeklemmt sind oder sich Unrat und Schmutz auf den Rädern und Achsen angesammelt haben. Falls sich das Problem nicht beheben lässt, wenden Sie sich bitte an unser Vertriebsbüro.	Einmal pro Monat
	Wird ein anomales Geräusch erzeugt?	Wenn ein anomales Geräusch erzeugt wird, schalten Sie den Ein-/Aus-Schalter aus, und überprüfen Sie, ob sich Fremdgegenstände in den rotierenden Teilen der Räder und den Mähmessern verfangen haben. Falls sich das Problem nicht beheben lässt, wenden Sie sich bitte an unser Vertriebsbüro.	Einmal pro Monat
	Wird das Andocken richtig ausgeführt?	Wenn das Andocken nicht ausgeführt werden kann, schalten Sie den Ein-/Aus-Schalter aus, bewegen Sie den Mähroboter von Hand, und überprüfen Sie, ob ein ordnungsgemäßes Andocken an der Ladestation möglich ist. Wenn kein ordnungsgemäßes Andocken möglich ist, überprüfen Sie die folgenden Punkte. - Entfernen Sie Hindernisse aus der Nähe der Räder. - Bringen Sie die obere Abdeckung korrekt an. (Die obere Abdeckung ist an drei Stellen zu fixieren) - Wenn der Boden unter dem Stationssockel uneben ist, glätten Sie ihn.	Einmal pro Monat
Ladestation	Leuchtet die Stationsanzeige grün?	Falls sie rot leuchtet oder blinkt oder ausgeschaltet ist, kann der Mähroboter den Mähvorgang nicht ausführen. Überprüfen Sie die folgenden Punkte, und ergreifen Sie die geeigneten Gegenmaßnahmen. - Ist das Netzteil ordnungsgemäß an eine Netzsteckdose angeschlossen? - Ist das Cabtire-Kabel ordnungsgemäß an Netzteil und Ladestation angeschlossen? - Sind die Verbindungsstücke des Begrenzungsdrahts ordnungsgemäß mit der Ladestation verbunden? - Sind die Kupplungen ordnungsgemäß am Begrenzungsdraht angebracht? - Ist der Begrenzungsdraht irgendwo unterbrochen?	Wenn die LED des Mähroboters rot aufleuchtet oder blinkt
	Ist die Ladestation ordnungsgemäß befestigt?	Falls sich die Ladestation bewegt, ziehen Sie die Schraubpflocke mit dem Inbusschlüssel 6 nach.	Einmal pro Woche
	Haften Fremdkörper an den Anschlüssen an?	Anhaftende Fremdkörper können die Kommunikation und das Aufladen behindern. Entfernen Sie Schmutz vom Ladeanschluss und von anderen Anschlüssen.	Einmal pro Woche
	Steht der Führungsdraht aus dem Stationssockel hervor?	Falls der Führungsdraht aus der Nut des Stationssockels ragt, führen Sie ihn erneut ein.	Einmal pro Woche
Netzteil und Cabtire-Kabel	Sind Netzstecker und Anschlüsse fest bis zum Anschlag eingeführt?	Falls die Verbindung mit der Netzsteckdose oder einem Anschluss locker ist, führen Sie den Netzstecker bzw. Anschluss erneut ein.	Einmal pro Monat
	Sind die Kabel beschädigt?	Bitte wenden Sie sich an unser Vertriebsbüro, falls sich die Kabelummantelung abgelöst hat oder schwer beschädigt ist.	Einmal pro Monat

Inspektionsstelle	Prüfpunkt	Gegenmaßnahmen	Inspektionsintervall
Arbeitsort	Sind Fremdgegenstände vorhanden?	Beseitigen Sie alle Gegenstände, die eine Beschädigung der Mähmesser verursachen oder sich in den rotierenden Teilen des Mähroboters verfangen können. (kleine Steine, Stöcke, Abfälle, fadenähnliche Gegenstände usw.)	Einmal pro Monat
	Hat sich die Arbeitsumgebung geändert?	Ergreifen Sie die folgenden Gegenmaßnahmen. - Falls die Grashöhe 65 mm überschreitet, schneiden Sie den Rasen auf diese maximale Höhe zurück. - Entfernen Sie Unkraut, das höher ist als das Gras. - Füllen Sie Löcher oder Vertiefungen auf, und glätten Sie unebene Stellen. - Unterlassen Sie die Verwendung, wenn tiefe Pfützen oder Ansammlungen von Schnee vorhanden sind.	Einmal pro Monat
	Wird irgendeine Anormalität bei der Installation von Begrenzungsdraht und Führungsdraht festgestellt?	Falls die Drähte über dem Boden schweben, befestigen Sie sie erneut mit den Pflocken.	Einmal pro Monat

Handhabung nach Ende der Mähseason

Entfernen Sie die folgenden Teile nach Ende der Mähseason von ihren Installationsorten, und lagern Sie sie in Innenräumen.

- Mähroboter
- Ladestation
- Netzteil
- Cabtire-Kabel

ANMERKUNG: Laden Sie den Mähroboter vor der Lagerung auf.

HINWEIS: Die Begrenzungs- und Führungsdrähte können installiert bleiben.

Reinigen Sie Mähroboter und Ladestation vor der Lagerung. Gehen Sie außerdem wie nachstehend beschrieben vor, um jedes Teil zu entfernen.

Entfernen des Netzteils

1. Trennen Sie das Netzteil von der Netzsteckdose.
2. Entfernen Sie das Cabtire-Kabel.
3. Wenn das Netzteil an einer Wand befestigt ist, demontieren Sie es von der Wand.

► **Abb.75**

HINWEIS: Entfernen Sie das Netzteil in der Reihenfolge der Ziffern in der Abbildung.

Entfernen der Ladestation

VORSICHT: Tragen Sie Handschuhe, wenn Sie diese Arbeit ausführen.

1. Öffnen Sie die Abdeckung der Ladestation, und entfernen Sie das Cabtire-Kabel.
► **Abb.76**
2. Ziehen Sie die Anschlüsse von Begrenzungsdraht und Führungsdraht ab, und entfernen Sie dann jeden Draht von der Ladestation.
3. Entfernen Sie die Schraubpflocke mit dem Inbusschlüssel 6 vom Stationssockel.
► **Abb.77**

Lagerung

VORSICHT: Lagern Sie den Mähroboter unbedingt mit ausgeschaltetem Ein-/Aus-Schalter.

Falls der Mähroboter bei eingeschalteter Stromversorgung längere Zeit nicht benutzt wird, kann sich der Akku zu tief entladen und unbrauchbar werden.

ANMERKUNG: Reinigen Sie vor der Lagerung die Anschlussteile von Ladestation, Drähten und Kabeln mit einem trockenen Tuch usw. Eine Lagerung im verschmutzten Zustand kann zu Rostbildung oder Korrosion führen.

ANMERKUNG: Legen Sie die Schrauben, mit denen Ladestation und Netzteil befestigt werden, in einen Beutel oder anderen Behälter, und bewahren Sie sie sorgfältig auf, damit sie nicht verloren gehen.

Wählen Sie einen Lagerort, der die folgenden Bedingungen erfüllt.

- Ein ebener und stabiler Ort
- Ein Ort, der weder direkter Sonneneinstrahlung noch Regen oder Schnee usw. ausgesetzt ist
- Ein Ort mit niedriger Luftfeuchtigkeit
- Ein Ort außer Reichweite von Kindern

HINWEIS: Der Mähroboter kann wie in der Abbildung gezeigt aufrecht stehend gelagert werden. Achten Sie auch beim Lagern in aufrechter Lage auf eine ebene und stabile Unterlage.

► **Abb.78**

Entsorgen dieses Produkts

Befolgen Sie bei der Entsorgung dieses Produkts die örtlichen Vorschriften, und entsorgen Sie die einzelnen Teile ordnungsgemäß.

WARUNG: Der Mähroboter enthält einen Akku. Entfernen Sie den Akku vor der Entsorgung dieses Produkts, und entsorgen Sie ihn separat. Wird eine separate Entsorgung des Akkus unterlassen, können Unfälle oder Verletzungen durch Platzen des Akkus, Brand oder Rauch verursacht werden.

WARUNG: Arbeiten Sie nicht mit nassen Händen. Anderenfalls kann ein elektrischer Schlag verursacht werden.

VORSICHT: Tragen Sie Handschuhe bei der Arbeit.

HINWEIS: Um den Akku entfernen zu können, muss das Chassis zerlegt werden. Stellen Sie einen Kreuzschlitzschraubendreher bereit.

Entfernen des Akkus

VORSICHT: Der Akku darf ausschließlich beim Entsorgen dieses Produkts entfernt werden.

VORSICHT: Fragen Sie unser Vertriebsbüro oder den Händler vor Ort, um den Akku zu ersetzen. Wenn Sie den Akku selbst ersetzen, kann die Wasserdichtigkeit der Maschine beeinträchtigt werden.

1. Schalten Sie den Ein-/Aus-Schalter des Mähroboters aus.
2. Entfernen Sie die obere Abdeckung.
► **Abb.79:** 1. Ein-/Aus-Schalter 2. Obere Abdeckung 3. Chassis
3. Lösen Sie die 14 Schrauben am oberen Teil des Chassis, und entfernen Sie das obere Gehäuse.
► **Abb.80:** 1. Oberes Gehäuse
4. Ziehen Sie die an den Akku angeschlossenen 2 Stecker ab.
► **Abb.81:** 1. Akkuabdeckung 2. Steckverbinder (klein) 3. Steckverbinder (groß)

HINWEIS: Falls es schwierig ist, den Vorgang durchzuführen, entfernen Sie den am oberen Gehäuse angebrachten Stecker.

5. Ziehen Sie die an das Mainboard angeschlossenen 3 Stecker ab.
► **Abb.82:** 1. Mainboard 2. Steckverbinder (groß) 3. Steckverbinder (klein)
6. Entfernen Sie die 3 Schrauben der Akkuabdeckung.
► **Abb.83:** 1. Akkuabdeckung
7. Entfernen Sie die Akkuabdeckung, und entfernen Sie dann den Akku zusammen mit dem Polster.
► **Abb.84:** 1. Akkuabdeckung 2. Akku 3. Polster
8. Entfernen Sie den Akku vom Polster.

Befolgen Sie die örtlichen Vorschriften zur Entsorgung des Akkus.

VORSICHT: Der ausgebaute Akku darf nicht zerlegt werden.

SCHUTZSYSTEM

Schutzsystem und Fehleranzeige

Der Mähroboter ist mit einem Schutzsystem ausgestattet. Bei Auftreten eines Fehlers wird das Schutzsystem aktiviert, und alle Motoren werden automatisch gestoppt. Details des Fehlers werden mit dem Fehlercode auf dem LCD-Bildschirm angezeigt.

Code	Details des Fehlers	Ursache	Aktion
E012	Problem des rechten Radmotors	Fremdkörper wie Gras oder Äste verhindern das Drehen der Räder, oder der Antriebsmotor ist aufgrund wiederholter Kollisionen überlastet.	Überprüfen Sie die Räder, und entfernen Sie eventuelle Fremdkörper. Prüfen Sie auch, ob der Betriebsbereich mit der in der Betriebsanleitung angegebenen Arbeitsumgebung übereinstimmt. Starten Sie die Maschine nach einiger Zeit neu.
E013	Problem des linken Radmotors		
E020	Überlastung des Messermotors	Der Messermotor ist durch einige Ursachen überlastet. Zum Beispiel stören Fremdkörper wie Gras oder Äste die Drehung der Messergrundplatte.	Untersuchen Sie die Umgebung der Messergrundplatte, und entfernen Sie eventuelle Fremdkörper. Starten Sie die Maschine nach einiger Zeit neu.
E021	Problem des Messermotors		
E030	Schnitthöhenmotor überlastet	Der Schnitthöhenmotor ist durch einige Ursachen überlastet. Zum Beispiel behindern Fremdkörper wie Gras oder Äste die Bewegung des Schnitthöheinstellmechanismus.	Überprüfen Sie den Schnitthöheinstellmechanismus, und entfernen Sie eventuelle Fremdkörper.
E031	Problem des Schnitthöhenmotors		
E040	Kein Drahtsignal	Das Netzteil, das Cabtire-Kabel oder der Begrenzungsdraht ist schlecht angeschlossen oder beschädigt.	Prüfen Sie die Anzeige an der Ladestation. Grün/leuchtet: Wenden Sie sich an den Händler oder unser Verkaufsbüro. Rot/blinkt: Prüfen Sie den Begrenzungsdraht, und schließen Sie ihn wieder an. Tauschen Sie beschädigte Teile aus. Aus: Prüfen Sie das Netzteil und das Cabtire-Kabel, und schließen Sie es erneut an. Tauschen Sie beschädigte Teile aus.
		Jeder Kanalcode der Maschine und der Ladestation ist unterschiedlich.	Ändern Sie den Kanalcode des Drahtsignals im Menü [Security (Sicherheit)] entsprechend.
		Die Maschine ist zu weit vom Begrenzungsdraht entfernt.	Verlegen Sie den Begrenzungsdraht so, dass sich der gesamte Arbeitsbereich innerhalb von 35 m des Begrenzungsdrahtes befindet.
		Die Signale werden durch umliegende Metallobjekte (Zäune, Bewehrungsstahl) und Störungen durch andere Geräte blockiert.	Erhöhen Sie die Signalstärke im Arbeitsbereich, indem Sie die Anzahl der Inseln im Arbeitsbereich erhöhen, den Arbeitsbereich verkleinern, usw.
E041	Außerhalb des Arbeitsbereichs	Falsche Verbindung oder Installation des Begrenzungsdrahtes. Zum Beispiel werden Begrenzungsdrähte überfahren oder die Maschine verlässt den Arbeitsbereich aufgrund des starken Gefälles.	Prüfen Sie, ob die Begrenzungsdrähte ordnungsgemäß installiert und fest mit der Ladestation verbunden sind. Eine Beschreibung des Installationsverfahrens finden Sie im Kapitel „Installieren des Begrenzungsdrahts“ der Einrichtungsanleitung.
		Die Signale werden durch umliegende Metallobjekte (Zäune, Bewehrungsstahl) und Störungen durch andere Geräte blockiert.	Erhöhen Sie die Signalstärke im Arbeitsbereich, indem Sie die Anzahl der Inseln im Arbeitsbereich erhöhen, den Arbeitsbereich verkleinern, usw.
		Es gibt Störungen mit Signalen von anderen Produkten in der Nähe.	Ändern Sie den Kanalcode des Drahtsignals im Menü [Security (Sicherheit)] entsprechend. Verlegen Sie die Begrenzungsdrähte neu, so dass beide Drähte einen Abstand von mehr als 1 m einhalten.
E051	Vorübergehendes Problem	Die Maschine hat eine hohe Temperatur, oder die Taste "STOP" bleibt aktiv, nachdem der Mähbefehl erteilt wurde.	Starten Sie die Maschine nach einer Weile neu, oder lassen Sie die Taste "STOP" los, indem Sie die Displayabdeckung schließen, nachdem der Mähbefehl erteilt wurde.
E060	Leerer Akku	Die Maschine konnte keine Ladestation finden.	Prüfen Sie die Installation des Begrenzungsdrahtes und des Führungsdrahtes. Eine Beschreibung des Installationsverfahrens finden Sie im Kapitel zum Installieren des Begrenzungsdrahtes und des Führungsdrahtes der Einrichtungsanleitung.
		Die Mähoption ist auf [Auto mowing (Automatisches Mähen)] eingestellt, wenn der Betrieb im Unterbereich erfolgt.	Stellen Sie die Mähoption auf [Mowing without charging (Mähen ohne Ladevorgang)], wenn Sie im Unterbereich arbeiten. Während der Arbeit im Unterbereich kann die Maschine nicht zur Ladestation zurückkehren.
		Der Akku ist erschöpft.	Docken Sie die Maschine zum Aufladen an die Ladestation an. Falls das Problem bestehen bleibt, wenden Sie sich an den Händler oder unser Verkaufsbüro.
E064	Schwacher Akku	Der Akku ist zu tief entladen. Der Akku ist erschöpft.	Falls das Problem bestehen bleibt, wenden Sie sich an den Händler oder unser Verkaufsbüro.
E080	Problem mit der Elektronik	Es gibt ein vorübergehendes Problem mit der Elektronik oder der Firmware dieses Produkts.	Starten Sie die Maschine neu. Falls das Problem bestehen bleibt, wenden Sie sich an den Händler oder unser Verkaufsbüro.
E100	Festgefahren	Die Hinterräder drehen aufgrund der schlammigen Bedingungen durch.	Vermeiden Sie ein Durchdrehen der Hinterräder, indem Sie den Boden ebenen oder den Arbeitsbereich mit einem Begrenzungsdraht begrenzen.
E101	Problem beim Andocken	Die Maschine konnte nicht an die Ladestation andocken, oder die Ladestation hat einen Fehler.	Reinigen Sie jeden Anschluss. Falls die Ladestation gekippt ist oder schief steht, legen Sie sie flach hin. Falls die Anzeige der Ladestation rot leuchtet, ziehen Sie den Stecker heraus, warten Sie eine Weile, und starten Sie die Ladestation dann neu.
E102	Auf dem Kopf stehend	Die Maschine ist stark gekippt oder hat sich überschlagen.	Korrigieren Sie die Lage der Maschine.

Code	Details des Fehlers	Ursache	Aktion
E103	Mäher in Schräglage	Die Maschine ist über den zulässigen Bereich hinaus gekippt.	Stellen Sie die Maschine auf eine ebene Fläche. Bringen Sie den Begrenzungsdraht wieder so an, dass der Arbeitsbereich von starken Gefällen frei gehalten wird.
E104	Angehoben	Der Hebesensor wird aktiviert, weil die Maschine auf das Hindernis auffährt oder darüber fährt.	Halten Sie den Abstand zwischen dem Hindernis und dem Arbeitsbereich ein, und starten Sie die Maschine neu.
E105	Problem des Kollisionssensors	Die obere Abdeckung lässt sich nicht wieder in die Standardposition bringen.	Falls die Maschine auf ein Hindernis stößt, lösen Sie die Maschine von dem Hindernis. Entfernen Sie Schmutz oder Fremdkörper zwischen der oberen Abdeckung und dem Chassis, und stellen Sie sicher, dass sich die obere Abdeckung frei um die Schubwellen bewegt.
E200	Problem des Schleifensensors	Der Drahtsensor hat schlechten Kontakt oder ist ausgefallen.	Wenden Sie sich an den Händler oder unser Verkaufsbüro.
E201	Problem des Neigungssensors	Keine Kommunikation mit dem Neigungssensor.	
E202	Problem des Stoppschalters	Die Zuverlässigkeit der Taste „STOP“ nimmt ab.	
E203	Problem des IMU-Sensors	Keine Kommunikation mit dem IMU-Sensor.	
E204	Problem des Schnitthöhensensors	Der Sensor des Hebe mechanisms hat einen schlechten Kontakt oder ist ausgefallen, es liegt ein Fehler in der Verbindung vor.	
E206	Problem des Hebesensors	Die Zuverlässigkeit des Hebesensors nimmt ab.	

FEHLERSUCHE

Falls Sie glauben, dass eine Fehlfunktion vorliegt

Bitte überprüfen Sie die Hinweise der folgenden Tabelle, bevor Sie sich zur Reparatur oder mit Fragen an den Kundendienst wenden.

Zustand der Unregelmäßigkeit	Wahrscheinliche Ursache (Funktionsstörung)	Abhilfemaßnahme
Auf dem LCD-Bildschirm erscheint keine Anzeige.	Ist der Mähroboter ausgeschaltet?	Schalten Sie den Mähroboter ein. (Siehe den Abschnitt über „Ein- und Ausschalten der Stromversorgung“.)
Der Mähroboter läuft nicht.	Tritt ein Fehler des Mähroboters auf? (Blinkt die LED in Rot?)	Während eines Fehlerzustands läuft der Mähroboter nicht. Überprüfen Sie den Fehlercode. (Siehe den Abschnitt für „SCHUTZSYSTEM“.)
	Tritt ein Fehler der Ladestation auf?	Überprüfen Sie die Stationsanzeige. Für Abhilfemaßnahmen siehe Kapitel „Starten des Mähvorgangs“.
	Möglicherweise ist ein Begrenzungsdraht gebrochen.	Überprüfen Sie die Stationsanzeige. Für Abhilfemaßnahmen siehe Kapitel „Starten des Mähvorgangs“.
Der Mähroboter kann nicht an die Ladestation andocken.	Die Ladestation ist verformt.	Platzieren Sie die Ladestation fest auf einer ebenen Fläche. Informationen zum Installieren der Ladestation finden Sie im Kapitel „Aufstellen der Ladestation“ in der Einrichtungsanleitung.
	Der Führungsdraht ist nicht gerade von der Ladestation aus verlegt, oder die Entfernung ist falsch.	Installieren Sie den Führungsdraht mindestens 2 Meter gerade von der Ladestation. Informationen zum Installieren von Führungsdrähten finden Sie im Kapitel „Bedingungen für die Installation des Führungsdrahts“ in der Einrichtungsanleitung.
	Der Führungsdraht ist nicht ordnungsgemäß an der Ladestation gesichert.	Sichern Sie den Führungsdraht in der Nut in der Mitte des Stationssockels der Ladestation. Informationen zum Installieren des Führungsdrahtes finden Sie im Kapitel „Installieren des Führungsdrahts“ in der Einrichtungsanleitung.
	Die Hinterräder des Mähroboters oder die Ladestation sind verschmutzt.	Reinigen Sie die Hinterräder des Mähroboters und den Stationssockel der Ladestation.
	Die Ladeanschlüsse des Mähroboters oder der Ladestation sind verschmutzt.	Reinigen Sie die Ladeanschlüsse. Falls das Problem nach der Reinigung bestehen bleibt oder die Anschlüsse stark abgenutzt sind, wenden Sie sich an unser Vertriebsbüro oder den Händler vor Ort.
Der Mähroboter kehrt nicht zur Ladestation zurück.	Da sich der Mähroboter im aktiven Suchzeitraum des Führungssignals befindet, kehrt er nicht mit dem Begrenzungssignal zurück.	Falls der Führungsdraht nicht installiert ist, setzen Sie den aktiven Suchzeitraum des Führungssignals auf 0 Minuten. Siehe Kapitel „Einstellen des aktiven Suchzeitraums für Führungssignal“ für das Einstellverfahren.
	Der Mähroboter verlässt die Ladestation nicht, nachdem der Arbeitsbereich geändert worden ist.	Lassen Sie den Mähroboter von der Ladestation abfahren, und lassen Sie ihn das umgebende Magnetfeld in seinem Speicher speichern. Siehe Kapitel „Navigationsvoreinstellungen“ für das Einstellverfahren.
	Der Mähroboter kann nicht über das Begrenzungssignal zurückkehren, weil der in der Nähe der Ladestation installierte Begrenzungssdraht nicht korrekt ist.	Installieren Sie den Begrenzungsdraht 1,5 m gerade auf beiden Seiten der Ladestation. Informationen zum Installieren von Begrenzungsdrähten finden Sie im Kapitel „Installieren des Begrenzungsdrahts“ in der Einrichtungsanleitung.

Zustand der Unregelmäßigkeit	Wahrscheinliche Ursache (Funktionsstörung)	Abhilfemaßnahme
Akku wird nicht geladen	Falls der Akku vollständig entladen ist, kann es einige Zeit dauern, bis der Ladevorgang startet.	Docken Sie den Mähroboter bei eingeschalteter Stromversorgung an die Ladestation an, und warten Sie eine Weile, bis der Ladevorgang startet. Falls das Problem bestehen bleibt, wenden Sie sich an unser Verkaufsbüro oder Ihren Händler vor Ort.
	Die Ladeanschlüsse des Mähroboters oder der Ladestation sind verschmutzt.	Reinigen Sie die Ladeanschlüsse. Falls das Problem nach der Reinigung bestehen bleibt oder die Anschlüsse stark abgenutzt sind, wenden Sie sich an unser Vertriebsbüro oder den Händler vor Ort.
Der Mähroboter bleibt lange an der Ladestation und startet das Mähen nicht.	Die Displayabdeckung ist geschlossen, aber die Starttaste für das Mähen ist nicht gedrückt.	Schließen Sie die Displayabdeckung, nachdem Sie die Taste zum Starten des Mähvorgangs gedrückt haben. Anweisungen dazu finden Sie im Kapitel „ <i>Starten des Mähvorgangs</i> “.
	Der Mähroboter befindet sich im Bereitschaftsmodus, nachdem er zur Ladestation zurückgekehrt ist.	Prüfen Sie die Betriebsoptionen nach dem Ladevorgang. Anweisungen dazu finden Sie im Kapitel „ <i>Parkvoreinstellungen</i> “.
	Der Mähroboter funktioniert nicht, falls die Temperatur des Akkus zu hoch oder zu niedrig ist.	Starten Sie den Mähroboter nach einiger Zeit neu.
Ungewöhnliche Vibrationen/Geräusche	Das Mähermesser ist beschädigt.	Prüfen Sie den Zustand der Mähermesser, und ersetzen Sie sie durch neue Messer und Schrauben. Informationen zum Austausch finden Sie im Kapitel „ <i>Austauschen der Mähermesser</i> “.
	Ein Fremdkörper hat sich im Mähermesser festgesetzt.	Prüfen Sie den Bereich um das Mähermesser, und entfernen Sie eventuelle Fremdkörper.
Der Mähroboter arbeitet ungewollt zu Uhrzeit/ Datum.	Das Datum und die Uhrzeit des Mähroboters sind falsch.	Überprüfen Sie das Datum und die Uhrzeit des Mähroboters. Informationen zum Einstellen des Zeitplans finden Sie im Kapitel „ <i>Ändern der Einstellungen von Datum und Uhrzeit</i> “.
	Unbeabsichtigte Einstellung des geplanten Mähens.	Bitte ändern Sie den Mähplan. Anweisungen dazu finden Sie im Kapitel „ <i>Planen des Mähens</i> “.
Der Mähroboter fährt, aber der Schneidmessermotor dreht sich nicht.	Der Mähroboter hat gerade die Fahrt gestartet oder kehrt zur Ladestation zurück.	Der Messermotor dreht sich nicht, wenn der Mähroboter gerade gestartet ist, oder wenn er zur Ladestation zurückkehrt.
Kurze Mähzeit	Die Mähermesser sind verschlissen und die Belastung des Schneidmessermotors hat zugenommen.	Tauschen Sie das Mähermesser aus. Informationen zum Austausch finden Sie im Kapitel „ <i>Austauschen der Mähermesser</i> “.
	Die Lebensdauer des Akkus neigt sich dem Ende zu.	Wenden Sie sich an unser Verkaufsbüro oder Ihren Händler vor Ort.
Kurze Mähzeit und Ladezeit	Die Lebensdauer des Akkus neigt sich dem Ende zu.	Wenden Sie sich an unser Verkaufsbüro oder Ihren Händler vor Ort.
	Der Messermotor ist durch einige Ursachen überlastet.	Wenden Sie sich an unser Verkaufsbüro oder Ihren Händler vor Ort.
Ungleichmäßiges Rasenmähen	Der Mähplan ist zu kurz, um den gesamten Arbeitsbereich zu mähen.	Verkleinern Sie den Arbeitsbereich, oder verlängern Sie den Zeitplan. Anweisungen dazu finden Sie im Kapitel „ <i>Planen des Mähens</i> “.
	Die Mähermesser sind verschlissen und die Belastung des Schneidmessermotors hat zugenommen.	Tauschen Sie das Mähermesser aus. Informationen zum Austausch finden Sie im Kapitel „ <i>Austauschen der Mähermesser</i> “.
	Der Rasen ist zu lang für die eingestellte Schnitthöhe.	Ändern Sie die Schnitthöhe, oder schneiden Sie den Rasen vorher auf 65 mm oder weniger. Informationen zum Konfigurieren finden Sie im Kapitel „ <i>Bestimmen der Schnitthöhe</i> “.
	Gras, Äste oder andere Fremdkörper verhindern die Drehung der Messergrundplatte oder der Räder.	Untersuchen Sie die Messergrundplatte oder die Räder, und entfernen Sie etwaige Fremdkörper.
Auf dem Rasen bilden sich Furchen.	Der Mähroboter fährt wiederholt eine bestimmte Strecke ab.	Passen Sie die Breite der Versatznavigation an. Informationen zum Konfigurieren finden Sie im Kapitel „ <i>Einstellen der Breite der Versatz-Navigation</i> “.
Unfähig, einen Pfad zu befahren.	Die Breite des Pfades ist schmal.	Die Breite des Pfades muss mindestens 150 cm betragen. Informationen zum Installieren von Begrenzungsdrähten finden Sie im Kapitel „ <i>Bedingungen für die Installation des Begrenzungsdrahts</i> “ in der Einrichtungsanleitung.
Der Mähroboter kann nicht über zwei Begrenzungsdrähte zu und von der Insel fahren.	Die beiden Begrenzungsdrähte zu und von der Insel liegen nicht dicht beieinander.	Schließen (0 cm) Sie die beiden Begrenzungsdrähte zu und von der Insel. Informationen zum Installieren von Begrenzungsdrähten finden Sie im Kapitel „ <i>Installieren des Begrenzungsdrahts</i> “ in der Einrichtungsanleitung.
Der Spiralschnitt funktioniert nicht.	Der normale Mähbetrieb hat noch nicht 30 Minuten gedauert.	Der Spiralschnitt funktioniert, wenn dichtes Gras erkannt wird, nachdem der Rasen etwa 30 Minuten lang normal gemäht wurde. Weitere Informationen finden Sie im Kapitel „ <i>Mähen von ungemähtem Rasen</i> “.
Sie haben den PIN-Code vergessen.	-	Wenden Sie sich an den Händler oder unser Verkaufsbüro.

Makita Europe N.V.

Jan-Baptist Vinkstraat 2, 3070 Kortenberg, Belgium

Makita Corporation

3-11-8, Sumiyoshi-cho, Anjo, Aichi 446-8502 Japan

www.makita.com



885A53B977
EN, PL, HU, SK,
CS, UK, RO, DE
20241225