

*Autoclip 528 S*  
*Autoclip 530 SG*



<i>Manual de instrucciones</i> .....	<i>ES</i>
<i>Instruksjonsbok</i> .....	<i>NO</i>
<i>Käyttöohjeet</i> .....	<i>FI</i>
<i>Návod k použití</i> .....	<i>CS</i>
<i>Instrukcje obsługi</i> .....	<i>PL</i>

**ES** La abreviatura de identificación del robot se indica en la placa aplicada sobre el panel frontal. En base e esa abreviatura es posible identificar, en la tabla indicada en el fondo de la página, la denominación comercial del robot.

**NO** Robotens ID-nummer er oppgitt på skiltet som er festet på frontpanelet. Basert på ID-nummeret, er det mulig å finne robotens kommersielle benevnelse i tabellen nederst på siden.

**FI** Rungon etuosassa sijaitsevassa laatasta voidaan nähdä robotin mallimerkintä. Mallimerkinnän perusteella voidaan nähdä allaolevasta laatikosta robotin kaupallinen nimi.

**CS** Identifikační značka robota je uvedena na štítku, který je umístěn na přední straně panelu. Na základě této značky je možné podle tabulky uvedené na konci stránky zjistit obchodní označení robota.

**PL** Znak identyfikacyjny robota jest umieszczony na tabliczce przymocowanej do panelu czołowego. Na podstawie tego znaku jest możliwe określenie, poprzez posłużenie się tabelą znajdującą się na dole strony, nazwy handlowej robota.

**SL** Indetifikacijska koda robota je navedena na plošči na prednji strani. Na podlagi te kode lahko poiščete na plošči spodaj nazib robota.

**ET** Roboti identifitseerimiskood asub esipaneelile kinnitatud sildil. Koodi abil saate tuvastada roboti mudeli lehekülje alaosas asetsevast tabelist.

*Manufactured by*

**Zucchetti Centro Sistemi S.p.A**  
52028 Terranuova Bracciolini (AR) - ITALY

# SUMARIO

<b>Informaciones generales.....</b>	<b>2</b>
Finalidad del manual.....	2
Identificación fabricante y equipo.....	3
<b>Informaciones sobre la seguridad.....</b>	<b>3</b>
Normas para la seguridad.....	3
Equipos de seguridad.....	4
Señales de seguridad.....	5
<b>Informaciones técnicas.....</b>	<b>6</b>
Datos técnicos.....	6
Descripción general del aparato.....	7
Órganos principales.....	8
<b>Instalación.....</b>	<b>9</b>
Embalaje y desembalaje.....	9
Planificación de la instalación del equipo.....	9
Definición del recorrido del alambre perimetral.....	11
Método de regreso a la estación de recarga.....	11
Preajuste de regreso veloz del robot a la estación de recarga.....	12
Preparación y delimitación de áreas de trabajo.....	13
Instalación del alambre perimetral.....	17
Instalación de la estación de recarga y alimentador.....	18
<b>Reglajes.....</b>	<b>20</b>
Recomendaciones para los reglajes.....	20
Reglaje de la altura de corte.....	20
<b>Uso y funcionamiento.....</b>	<b>21</b>
Normas obligatorias para el uso.....	21
Descripción panel de mandos y panorámica de los menús.....	21
Configuración inicial.....	23
Acceso al menú.....	23
Menú de configuración – modo de programación.....	24
Puesta en marcha - modalidad automática.....	28
Parada de seguridad del robot.....	28
Regreso automático a la estación de recarga.....	28
Uso del robot en zonas cerradas no dotadas de estación de recarga.....	29
Visualización de la pantalla durante el trabajo.....	30
Inactividad prolongada y restablecimiento de la marcha.....	30
Recarga de baterías por inactividad prolongada.....	31
Consejos para la utilización.....	31
<b>Mantenimiento ordinario.....</b>	<b>32</b>
Recomendaciones para el mantenimiento.....	32
Tabla intervalos de mantenimiento programado.....	32
Limpieza robot.....	33
Localización de averías.....	34
<b>Averías, causas y remedios.....</b>	<b>34</b>
<b>Sustituciones componentes.....</b>	<b>37</b>
Recomendaciones para la sustitución de partes.....	37
Sustitución baterías.....	37
Sustitución de la cuchilla.....	37
Desguace del robot.....	38
<b>Declaración CE de conformidad.....</b>	<b>39</b>

ES

Se prohíbe la reproducción, incluso parcial, de este documento sin la autorización escrita del Fabricante.  
El fabricante se compromete a una política de continua mejora y se reserva el derecho de modificar este documento sin la obligación de aviso previo siempre que esto no suponga riesgos para la seguridad.  
© 2008 - Autor de los textos, de las ilustraciones y de la paginación: Tipolito La Zecca. Los textos pueden reproducirse, total o parcialmente, siempre que se cite al autor.

### FINALIDAD DEL MANUAL

- Este manual, que es parte integrante del equipo, ha sido realizado por el Fabricante para ofrecer las informaciones necesarias a aquellos que estén autorizados a interactuar con el mismo durante la duración prevista de este.
- Además de adoptar una buena técnica de uso, los destinatarios de las informaciones deben leerlas atentamente y aplicarlas con rigurosidad.
- Estas informaciones son ofrecidas por el Fabricante en su idioma original (italiano) y pueden traducirse a otros idiomas para cumplir con las exigencias legislativas y/o comerciales.
- La lectura de dichas informaciones permitirá evitar riesgos para la salud y la seguridad de las personas y daños económicos.
- Conserve este manual durante toda la vida útil del equipo en un lugar conocido y de fácil acceso, para tenerlo siempre a disposición en el momento en que sea necesario consultarlo.
- Algunas informaciones e ilustraciones reproducidas en este manual podrían no corresponderse completamente con aquel en posesión suya, pero ello no perjudica su función.
- El Fabricante se reserva el derecho de realizar modificaciones sin la obligación de realizar comunicación alguna por adelantado.
- Para destacar algunas partes de texto de una importancia relevante o para indicar algunas especificaciones importantes, se han adoptado algunos símbolos cuyo significado se describe a continuación.



#### **Peligro - Atención**

**El símbolo indica situaciones de peligro graves que, si no se tienen en cuenta, pueden comprometer muy seriamente la salud y la seguridad de las personas.**



#### **Cautela - Advertencia**

**El símbolo indica que es necesario adoptar comportamientos adecuados para no poner en riesgo la salud y la seguridad de las personas y no provocar daños económicos.**



#### **Importante**

**El símbolo indica informaciones técnicas de especial importancia que no deben pasar desapercibidas.**

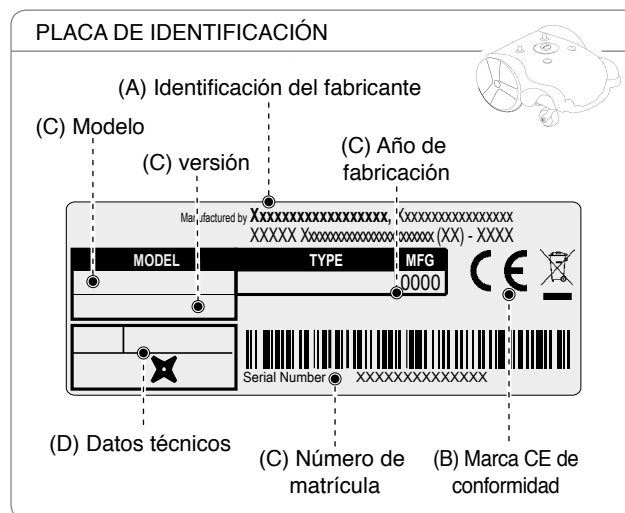
## IDENTIFICACIÓN FABRICANTE Y EQUIPO

La placa de identificación representada está colocada directamente en el equipo. En ella se reproducen las referencias y todas las indicaciones indispensables para la seguridad de funcionamiento.

Para cualquier necesidad diríjase al Servicio de Asistencia Técnica del Fabricante o a uno de los centros autorizados.

Para cualquier solicitud de asistencia técnica, indique los datos reproducidos en la placa de identificación, las horas aproximadas de uso y el tipo de defecto encontrado.

- A. Identificación Fabricante.
- B. Marcado CE de conformidad.
- C. Modelo y versión / número de matrícula / año de fabricación.
- D. Datos técnicos: tensión, corriente, grado de protección, masa, anchura de corte.



## INFORMACIONES SOBRE LA SEGURIDAD

El fabricante ha prestado particular atención a los aspectos que pueden provocar riesgos para la seguridad y la salud de las personas que interactúan con el aparato. La finalidad de esta información es sensibilizar a los usuarios e invitarles a prestar especial atención para prevenir toda clase de riesgos.



### NORMAS PARA LA SEGURIDAD



### ESTE PRODUCTO LLEVA UNA CUCHILLA Y NO ES UN JUGUETE!

- Leer atentamente todo el manual, en particular todas las informaciones que se refieren a la seguridad, y asegurarse de haberlo entendido completamente. Utilizar el aparato única y exclusivamente para los usos previstos por el fabricante. Atenerse escrupulosamente a las instrucciones de funcionamiento, mantenimiento y reparación.
- Durante el funcionamiento del robot, asegúrese de que en el área operativa no haya personas (sobre todo niños, ancianos o minusválidos) ni animales domésticos. En caso contrario, se aconseja programar la actividad del robot durante las horas en que no haya personas en esa zona. Supervisar el aparato si se sabe que hay animales domésticos, niños u otras personas en las inmediaciones. Si una persona o un animal se encuentran en el recorrido del robot, pararlo inmediatamente.
- En áreas operativas adyacentes a áreas públicas o privadas no delimitadas por un recinto difícilmente superable, supervisar el aparato durante el funcionamiento.
- Este robot no está hecho para ser utilizado por niños ni por personas con capacidades físicas, sensoriales o mentales reducidas, o que carezcan de experiencia y/o de conocimiento, a no ser que sean supervisadas por una persona responsable de su seguridad o hayan sido instruidas sobre cómo utilizar el dispositivo. Los niños deben ser supervisados para asegurarse de que no jueguen con el aparato.
- No permitir el uso del robot a personas que no conozcan su funcionamiento y comportamiento.
- Los operadores que efectúen intervenciones de mantenimiento y reparaciones deben estar perfectamente familiarizados con sus características específicas y con las normas de seguridad. Antes de usar el robot, leer atentamente el manual de operador y asegurarse de haber entendido las instrucciones.
- Utilizar solamente recambios originales, no modificar el diseño del Robot, no alterar, no eludir ni eliminar ni puentear los dispositivos seguridad instalados. La casa Fabricante se exime de toda responsabilidad en caso de que no se utilicen recambios originales. No respetar este

requisito puede ser causa de graves daños para la seguridad y la salud de las personas.

- Controlar que en el césped no haya juguetes, herramientas, ramas, prendas de vestir u otros objetos que puedan dañar las cuchillas. Los objetos dejados en el césped pueden dañar el robot o causar su bloqueo.
- Nunca permitir a nadie sentarse sobre el robot. Nunca levantar el robot para inspeccionar la cuchilla o para transportarlo cuando esté en movimiento. Nunca introducir las manos o los pies bajo el aparato en movimiento.
- No utilizar el robot cuando esté funcionando el sistema de riego. En ese caso, programar el robot y el sistema de riego para que no funcionen simultáneamente. No lavar el robot con chorros de agua a presión, ni sumergirlo parcial o completamente en agua, ya que no es hermético.
- El usuario debe desconectar la alimentación eléctrica y accionar el dispositivo de seguridad antes de cualquier intervención de regulación o de mantenimiento que pueda realizar. Usar las protecciones individuales indicadas por el Fabricante; en particular, en operaciones en la cuchilla de corte, utilizar los guantes de protección.
- Las operaciones de limpieza y mantenimiento a cargo del usuario no deben ser realizadas por niños sin supervisión.
- No utilizar el robot con la cuchilla de corte deteriorada. La cuchilla de corte se debe cambiar.
- No utilizar el robot con la cubierta superior deteriorada. Si presentase daños mecánicos, debe sustituirse.
- No utilizar el robot con el cable de alimentación del transformador dañado. Un cable dañado puede hacer contacto con partes bajo tensión. El cable debe ser sustituido por el fabricante, por su servicio de asistencia o por una persona similarmente cualificada, para así prevenir todo riesgo.
- Examinar visualmente el robot a intervalos regulares para asegurarse de que la cuchilla, los tornillos de montaje y el mecanismo de corte no estén desgastados o dañados. Asegurarse de que todas las tuercas, pernos y tornillos estén bien apretados para garantizar que el robot esté en buenas condiciones operativas.
- Está absolutamente prohibido el uso y la recarga del robot en atmósferas explosivas o inflamables.
- Utilizar sólo el cargador de baterías y el alimentador del fabricante. El uso indebido puede causar sacudidas eléctricas, recalentamiento o pérdida de líquidos corrosivos de la batería. En caso de pérdida de líquido, la batería debe lavarse con agua/neutralizador; en caso de contacto con los ojos, consultar al médico.

---

## EQUIPOS DE SEGURIDAD

---

### 1. Parachoques

En caso de choque con un objeto sólido de altura superior a 10 cm (3.94 ") el sensor de choque se activa, el robot bloquea el movimiento en aquella dirección y vuelve hacia atrás evitando el obstáculo.

### 2. Inclínómetro

En el caso en que el robot opere en un plano inclinado mas allá de las especificaciones técnicas, o en el caso en que se vuelque, el robot para la cuchilla de corte.

### 3. Interruptor de parada de emergencia

Situado en el panel de mandos con el texto "STOP" de mayor tamaño con respecto a los demás mandos del teclado. Apretando este pulsador durante el funcionamiento, el robot cortador de césped, se parará inmediatamente y la cuchilla se bloqueará.

### 4. Protección de sobrecorriente

Cada uno de los motores (cuchilla y ruedas) es monitorizado continuamente durante el funcionamiento en cada situación que pueda llevar a un calentamiento excesivo. En el caso en que se verifique una sobrecorriente en el motor de las ruedas, el robot realiza intentos en la dirección contraria. Si persiste la sobrecorriente, el robot se para indicando el error. Si la sobrecorriente se presenta en el motor de la cuchilla de corte, hay dos rangos de intervención. Si los parámetros entran en el primo rango, el robot efectuará maniobras para desatascar la cuchilla de corte. Si la sobrecorriente se halla por debajo del rango de protección, el robot se parará indicando el error del motor.

### 5. Sensor de ausencia de señal

En caso de ausencia de señal, el robot se para automáticamente.

## SEÑALES DE SEGURIDAD

	<p>Leer atentamente las instrucciones de uso y asimilar el significado antes de utilizar la máquina.</p>		<p>Mantener una distancia de seguridad adecuada con respecto a la máquina durante su funcionamiento.</p> <p>Durante el funcionamiento del robot, asegúrese de que en la zona operativa no haya personas (sobre todo niños, ancianos o minusválidos) ni animales domésticos. Mantener a los niños, los animales domésticos y las demás personas a distancia de seguridad cuando la máquina esté funcionando. Para evitar ese tipo de riesgos, se aconseja programar la actividad productiva del robot en horarios adecuados.</p>
	<p>No tocar la cuchilla giratoria, no introducir las manos o los pies bajo el aparato cuando está en marcha. Esperar a que la cuchilla y las partes giratorias se detengan completamente antes de acceder.</p>		<p>¡Atención! No limpiar ni lavar la máquina con chorros de agua.</p> <p>Durante el funcionamiento del robot, asegúrese de que en la zona operativa no haya personas (sobre todo niños, ancianos o minusválidos) ni animales domésticos. Mantener a los niños, los animales domésticos y las demás personas a distancia de seguridad cuando la máquina esté funcionando. Para evitar ese tipo de riesgos, se aconseja programar la actividad productiva del robot en horarios adecuados.</p>
	<p>No subirse a la máquina.</p>		<p>Durante el funcionamiento del robot, asegúrese de que en la zona operativa no haya personas (sobre todo niños, ancianos o minusválidos) ni animales domésticos. Mantener a los niños, los animales domésticos y las demás personas a distancia de seguridad cuando la máquina esté funcionando. Para evitar ese tipo de riesgos, se aconseja programar la actividad productiva del robot en horarios adecuados.</p>
	<p>Accionar el dispositivo de seguridad antes de levantar la máquina o trabajar en ella.</p>		

# INFORMACIONES TÉCNICAS

## DATOS TÉCNICOS

Descripción		Modelo	
		Autoclip 528 S	Autoclip 530 SG
		7250DE0	7250ELO
Superficie máxima recomendada que puede cortarse			
Robot(*)	m <sup>2</sup> (sq ')	2600 (27976')	3200 (34432')
<b>Características</b>			
Dimensiones (B x A x P)	mm	890x440x700	
Peso robot incl. Batería	kg		
Altura corte (Mín-Máx)	mm (")	25-70 (0,99 - 2,76 ")	
Diámetro cuchilla	mm (")	290 (11,42 ")	
Motores		sin cepillos	
Velocidad cuchilla de corte	RPM	3000 mantenimiento	
Velocidad de movimiento	<b>Metros / Minuto</b>	<b>30</b> (98.43 ')	
Pendiente máxima practicable y recomendada (*)	%	45% Admisible, en función de las condiciones del manto herboso y de los accesorios instalados. 35% pendiente máxima practicable y recomendada. Con el césped en condiciones normales. 20% Cerca del borde externo o del alambre perimetral.	
Temperatura ambiente de funcionamiento	Max °C	<b>ROBOT</b> -10°(14 F.) (Min) +50° (122 F.) (Max) <b>CARGADOR DE BATERIAS</b> -10°(14 F.) (Min) +40° (104 F.) (Max)	
Nivel de potencia sonora medida	dB(A)	70 (Max) 65 (Mantenimiento prado)	
Grado de protección del agua	IP	IP44	
<b>Características eléctricas</b>			
Alimentador (para batería de litio)		Entrada: 100 - 240 V~; 2 A - 1 A; 50/60 Hz; Clase 1 Salida: 29.4 V---; 5.0 A	
<b>Tipo de acumuladores y de recarga</b>			
Batería recargable Litio-Ión (tensión nominal)		25.9V 1x7.5Ah	
Cargador de baterías		29.4 Vcc - 5.0 A	
Duración media de la recarga	hh:mm	2:30	
Duración media de trabajo después de un ciclo de recarga completo (*)	hh:mm	3:30	
<b>Seguro de parada de la cuchilla</b>			
Sensor de vuelco		de serie	
Botón de emergencia		de serie	

(\*) Según las condiciones de la hierba y del césped.



Equipamiento / accesorios / funcionalidad			
Zonas cubiertas incluida la principal			4
Sensor de lluvia			de serie
Modo Eco- Autoprogramación (patentado)			de serie
Conecte módulo (GPS, GPRS)		no disponible	de serie
Método de regreso a la estación de recarga		"V-Meter" - "Por el cable"	
Longitud máxima alambre perimetral (orientativa, calculada a partir de un perímetro regular)	m (')		1000 (3280')

(\*) Según las condiciones de la hierba y del césped.

## DESCRIPCIÓN GENERAL DEL APARATO

ES

El aparato es un robot diseñado y fabricado para cortar automáticamente la hierba de los jardines y prados de viviendas a cualquier hora del día y de la noche. Es pequeño, compacto, silencioso y fácilmente transportable.

Según las diferentes características de la superficie a cortar, el robot puede programarse para trabajar en varias áreas: una principal y varias áreas secundarias (según las especificaciones de los diferentes modelos).

Durante el funcionamiento, el robot efectúa el corte del área delimitada por el alambre perimetral.

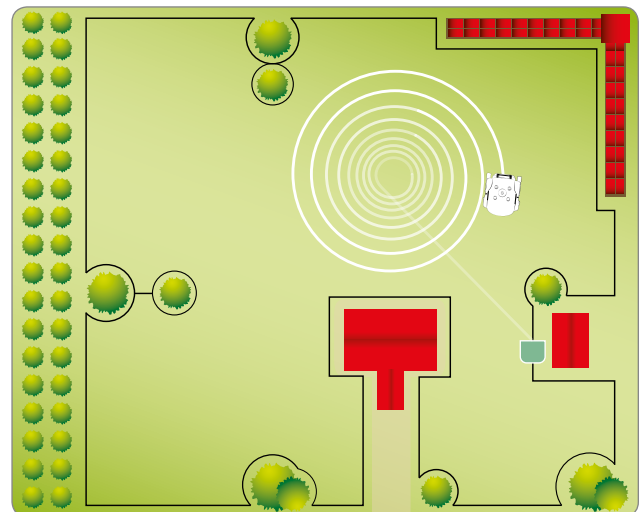
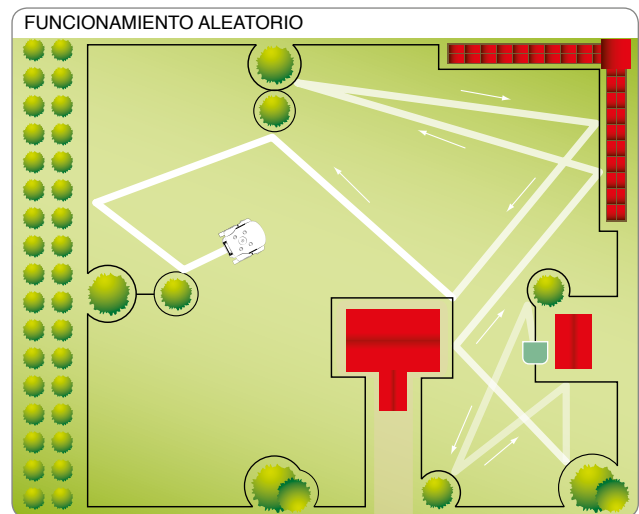
Cuando el robot detecta el alambre perimetral o encuentra un obstáculo, cambia de trayectoria de manera casual y prosigue en la nueva dirección.

Según un principio de funcionamiento aleatorio, el robot efectúa el corte automático y completa el prado delimitado (véase figura).

El robot es capaz de reconocer la presencia de hierba más alta y/o más tupida en una zona del jardín y accionar automáticamente, si lo considera necesario, el movimiento en espiral para un acabado perfecto del corte del prado.

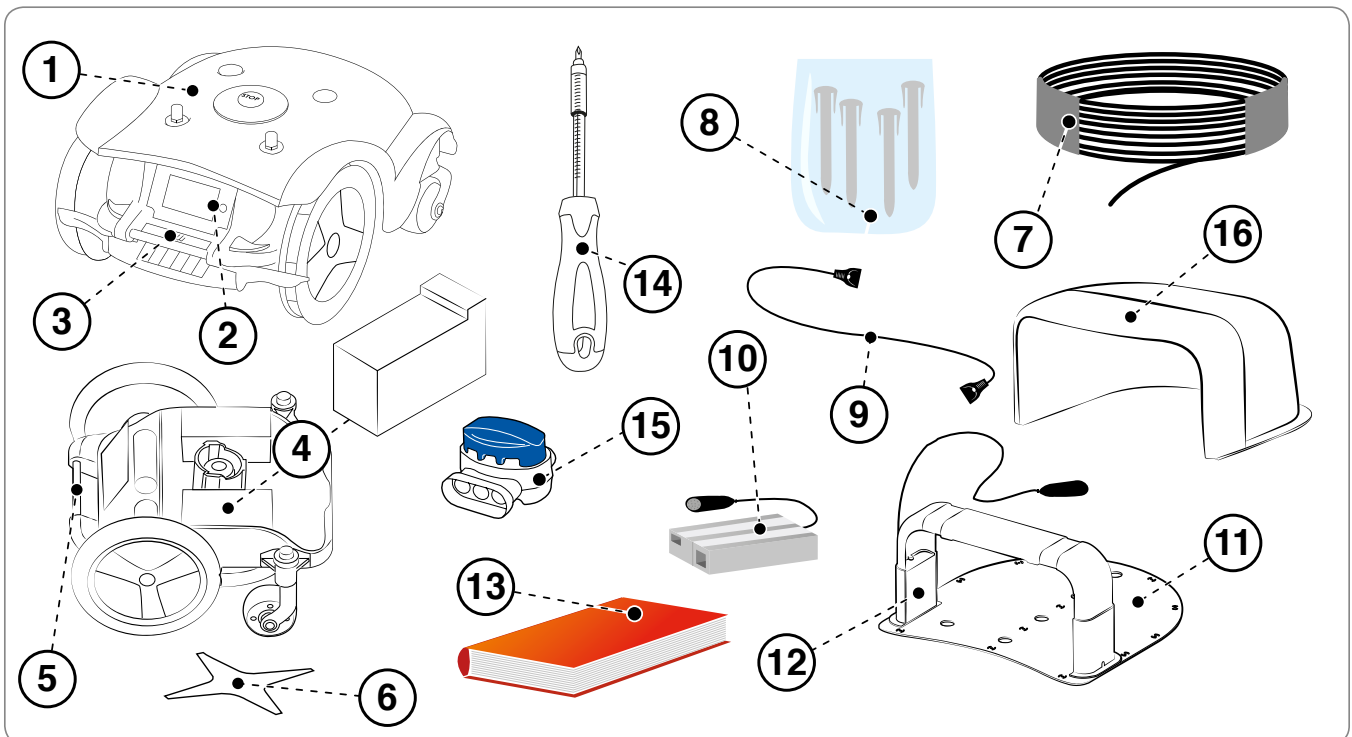
La superficie de prado que el robot puede cortar depende de una serie de factores:

- modelo del robot y baterías instaladas;
- características del área (perímetros irregulares, superficie no uniforme, fraccionamiento del área, etc.);
- características del prado (tipo y altura de la hierba, humedad, etc.);
- condiciones de la cuchilla (bien afilada, libre de residuos e incrustaciones, etc.).



## ÓRGANOS PRINCIPALES

MODELO		Autoclip 528 S	Autoclip 530 SG
versión		A	B
①	Robot	✓	✓
②	Teclado de mandos	✓	✓
③	Sensor de lluvia	✓	✓
④	Batería	✓	✓
⑤	Mango	✓	✓
⑥	Cuchilla de corte	✓	✓
⑦	Madeja de alambre perimetral	0	0
⑧	Clavos	20	20
⑨	Cable de alimentación para el alimentador.	✓	✓
⑩	Alimentador	✓	✓
⑪	Estación de recarga	✓	✓
⑫	Transmisor	✓	✓
⑬	Manual de uso	✓	✓
⑭	Llave para el ajuste de la altura de corte	✓	✓
⑮	Junta para cordón perimetral	-	-
⑯	Cubierta estación de recarga	-	✓



El equipo se entrega debidamente embalado. Durante el desembalaje, sacarlo con cuidado y controlar que los componentes estén en buen estado.



### Cautela - Advertencia

Mantener lejos de recién nacidos y de los niños pequeños las películas y contenedores de plástico, ¡peligro de asfixia!



### Importante

Conservar el material de embalaje para usos posteriores.

## PLANIFICACIÓN DE LA INSTALACIÓN DEL EQUIPO

La instalación del robot no precisa maniobras especialmente difíciles, pero requiere de una planificación preliminar mínima para definir la mejor zona para instalar la estación de recarga, el alimentador y para el trayecto del alambre perimetral.

- La estación de recarga debe colocarse al borde del césped, preferiblemente en la zona de mayor tamaño y desde la cual se pueda acceder fácilmente a otras posibles zonas del césped. El área donde se instala la estación de recarga se define en lo sucesivo como "Área Principal".



### Cautela - Advertencia

Colocar el alimentador en una zona fuera del alcance de los niños. Por ejemplo, a una altura superior a 160 cm. (63 ").



### Cautela - Advertencia

Proceder de manera que el acceso al alimentador se permita únicamente a las personas autorizadas.



### Cautela - Advertencia

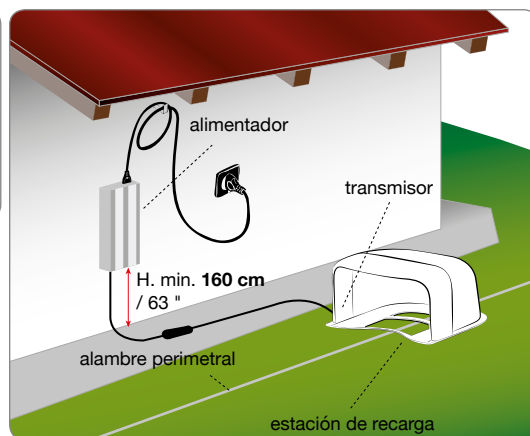
Para poder realizar la conexión eléctrica, es necesario que cerca de la zona de instalación se haya dispuesto una toma de corriente. Asegurarse de que la conexión a la red de alimentación sea conforme a la leyes vigentes en materia. Para funcionar con total seguridad, el equipo eléctrico, al que se se conecta el alimentador, debe estar provisto de una instalación de puesta a tierra que funcione correctamente. El circuito incluido debe protegerse con un interruptor diferencial (RCD) con una corriente de activación no superior a 30 mA.



### Importante

Se aconseja instalar el grupo en un armario para componentes eléctricos (de exteriores o interiores), provisto de cierre con llave y bien ventilado para mantener una correcta circulación del aire.

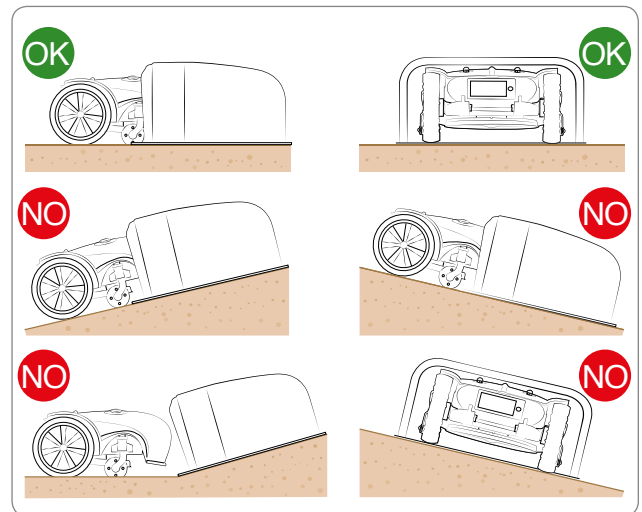
- Al finalizar cualquier ciclo de trabajo el robot debe poder encontrar fácilmente la estación de recarga, la cual será el punto de inicio para un nuevo ciclo de trabajo y para alcanzar otras posibles zonas de trabajo, en lo sucesivo denominadas "Áreas Secundarias".
- Colocar la estación de recarga respetando las siguientes reglas:
  - zona llana;
  - terreno compacto estable y capaz de garantizar un buen drenaje;
  - preferiblemente en la zona de prado de mayores dimensiones;
  - cerciorarse de que las bocas de riego no dirijan el chorro de agua al interior de la estación de recarga;
  - el lado de entrada de la estación de recarga debe colocarse como en la figura para permitir que el robot regrese siguiendo el alambre perimetral en sentido horario;
  - antes de la base deben haber 200 cm (78,74 ") rectilíneos;
  - la presencia de barras o bordillos metálicos de separación del césped en proximidad de la base puede ser causa de interferencias en la señal. Colocar la base en un lado distinto del jardín o separar la base del bordillo. Dirigirse al Servicio de Asistencia del Fabricante o a uno de los centros autorizados para más información.



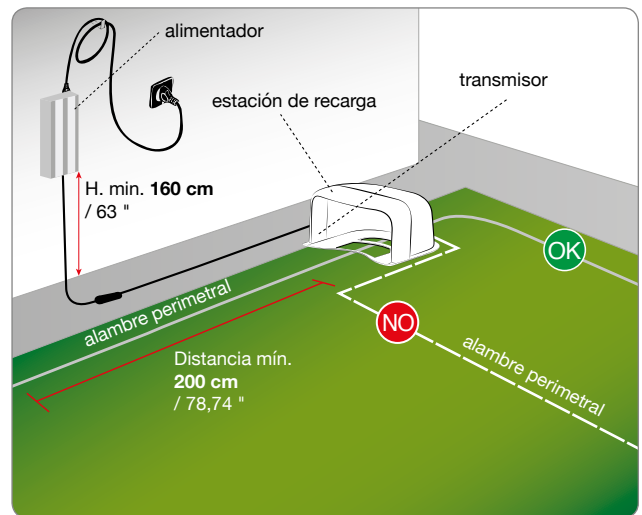
- La estación de recarga debe estar bien fijada al suelo. Evitar que frente a la base se forme un escalón de entrada colocando en su entrada una alfombrilla de hierba artificial para compensar el escalón de entrada. Alternativamente, quitar parcialmente el manto herboso y colocar la base a ras de hierba.
- La estación de recarga está conectada al alimentador mediante un cable que debe alejarse de la estación de recarga por el lado externo del área de corte.

• Colocar el alimentador cumpliendo las siguientes normas:

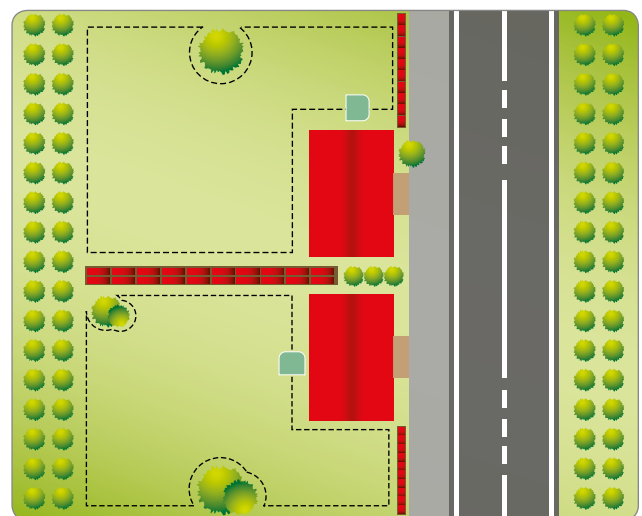
- en una zona ventilada protegida de los agentes atmosféricos y de la luz directa del sol;
- preferiblemente dentro de la vivienda, de un garaje o de un almacén;
- si se coloca fuera no debe estar expuesto a la luz directa del sol ni del agua: y, por lo tanto, es necesario protegerlo dentro de una caja ventilada. No debe colocarse en contacto directo con el suelo ni con ambientes húmedos;
- colocarlo fuera del prado y no dentro;
- recoger el exceso de cable entre la estación de recarga y el alimentador. No acortar ni ampliar el alambre.



- El tramo del alambre en entrada debe ser rectilíneo y estar alineado en perpendicular con la estación de recarga en una extensión mínima de 200 cm (78,74"), y el tramo en salida debe alejarse de la estación de recarga; esto permite que el robot entre correctamente.



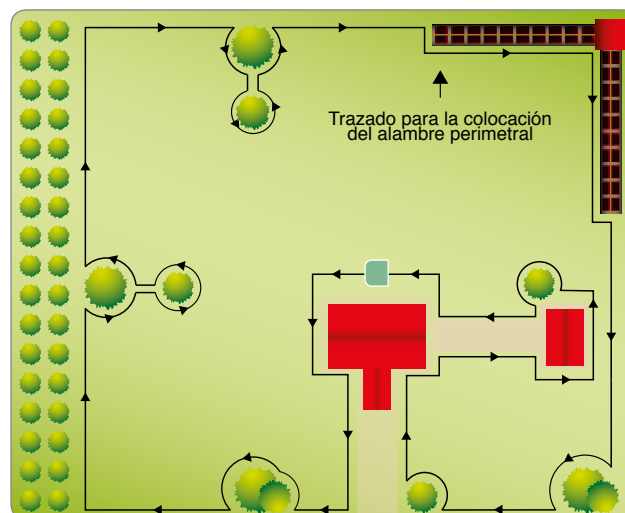
En caso de colocación del robot cerca de un área en el que se ha colocado otro robot (del mismo fabricante o de otro) se tendrá que realizar, durante la colocación, una modificación al transmisor y receptor del robot para que las frecuencias de los dos robots no creen interferencias entre sí. En ese caso contactar al centro de asistencia más cercano.



## DEFINICIÓN DEL RECORRIDO DEL ALAMBRE PERIMETRAL

Antes de proceder a la colocación del alambre perimetral es necesario controlar toda la superficie del prado. Evaluar posibles modificaciones a realizar al manto herboso o medidas a tener en cuenta durante la colocación del alambre perimetral para asegurar el correcto funcionamiento del robot.

1. Evaluar qué método de regreso a la estación de recarga es preferible utilizar según las indicaciones descritas en el capítulo "MÉTODO DE REGRESO A LA ESTACIÓN DE RECARGA".
2. Evaluar dónde es necesario poner una colocación especial del alambre perimetral, según las indicaciones descritas en el capítulo "PREDISPOSICIÓN DE REGRESO VELOZ DEL ROBOT A LA ESTACIÓN DE RECARGA".
3. Preparación y delimitación de áreas de trabajo.
4. Colocación alambre perimetral.
5. Instalación estación de recarga y alimentador. Durante la colocación del alambre perimetral, respetar el sentido de instalación (horario) y de rotación alrededor de los arriates (antihorario). Como se muestra en la figura.

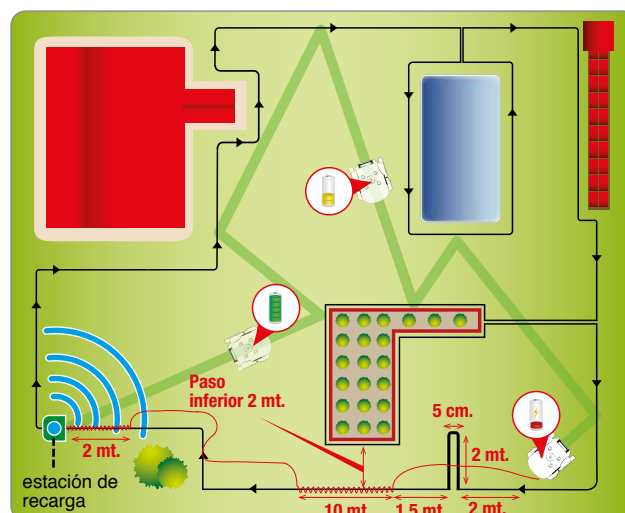


## MÉTODO DE REGRESO A LA ESTACIÓN DE RECARGA

El robot puede regresar a la estación de recarga con dos métodos distintos, según la configuración del menú de usuario en el campo "Configuraciones" - "Regreso a la Base". Utilizar el método "Por el alambre" solamente en los casos en que haya muchos obstáculos en el jardín y cercanos al alambre perimetral (inferior a 2Mt). En todos los demás casos es preferible utilizar el método "V-Meter" para un regreso más veloz a la estación de recarga.

**"Por el cable"**. Este método de regreso a la estación de recarga indica al robot que siga el alambre perimetral, colocando las ruedas a caballo del mismo. Si este método está activado, no es necesario disponer el ("Reclamo por el alambre") del modo en que se describe a continuación.

**"V-Meter"**. Configurando este método de regreso a la estación de recarga, el robot bordeará el alambre perimetral a una distancia orientativa que va de unos cm a 1Mt (3.2 '), tocándolo de vez en cuando, sobre todo en los tramos no rectilíneos, hasta que no reconozca la señal emitida por la estación de recarga para orientarse en el cordón y entrar correctamente en la estación de recarga.



En caso de que haya pasos estrechos o una facilidad para el regreso rápido a la estación de recarga, es necesario colocar el cordón en una forma determinada, denominada "Reclamo por el alambre".

Nada más reconozca un "Reclamo", el robot seguirá el alambre perimetral a baja velocidad y con mayor precisión durante unos 10 Mt. (33 ') , para regresar posteriormente a la modalidad de regreso a la base "V-Meter" si no ha encontrado el regreso rápido o la estación de recarga.

Atenerse a las siguientes reglas para la instalación del "Reclamo":

- el "Reclamo" es un trozo de alambre que se extiende en el jardín por 2 Mt (6,6 ') y con una distancia de 5 cm entre alambre y alambre. (1,96 ");
- el "Reclamo" debe colocarse en el tramo previo a los pasos estrechos de menos de 2 Mt. (6,6 ');
- el "Reclamo" debe colocarse en el tramo previo a los "Regresos Veloces".

**NB:** Si el robot no consigue encontrar la estación de recarga en un lapso de tiempo determinado, seguirá al alambre perimetral en la modalidad "Por el cable".

## PREAJUSTE DE REGRESO VELOZ DEL ROBOT A LA ESTACIÓN DE RECARGA

El regreso veloz es una colocación especial del alambre perimetral que permite al robot reducir el trayecto de regreso a la estación de recarga. Utilizar esta colocación especial del alambre perimetral solamente en los jardines donde el regreso rápido lleve a una reducción efectiva del trayecto y con una anchura de perímetro que sea, como norma general, superior a 200 mt.

Para instalar el regreso rápido, colocar el alambre perimetral en el terreno para formar un triángulo con un lado de **50 cm** (19,7 ") y los dos lados de alambre perimetral de **40 cm** (15,75 ") cada uno como se indica en la figura.

Mientras el robot regresa a la estación de recarga con las ruedas a caballo del mismo, cuando intercepta esta forma en triángulo especial, interrumpe la marcha, se gira, como norma general, 90° hacia la parte interna del jardín y prosigue la marcha en la nueva dirección hasta que encuentra el alambre perimetral en el lado contrario.

Efectuar el preajuste de regreso rápido en un punto que esté precedido por un mínimo de **200 cm** (78,74 ") de alambre rectilíneo y esté seguido con un mínimo de **150 cm** (59,05 ") de alambre rectilíneo.

El preajuste no debe efectuarse a lo largo del tramo rectilíneo que precede inmediatamente a la estación de recarga ni cerca de obstáculos. Controlar que a lo largo de la trayectoria de regreso no haya obstáculos que puedan impedir el regreso veloz.

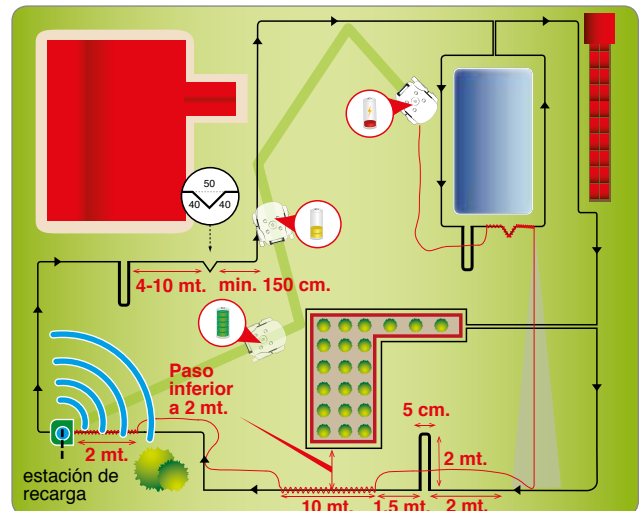
La predisposición no debe ser efectuada en pendientes excesivas para que el robot la reconozca fácilmente. La pendiente máxima depende mucho de las condiciones del terreno, es oportuno permanecer por debajo del 20%.



### Importante

**El preajuste de regreso veloz colocado en un punto incorrecto podría impedir que el robot regresara rápidamente a la estación de recarga. Cuando el robot recorre el perímetro para alcanzar un área secundaria, no detecta el preajuste de regreso veloz.**

La ilustración ofrece algunas indicaciones útiles para instalar correctamente el preajuste de regreso veloz.



## Preparación del terreno a cortar

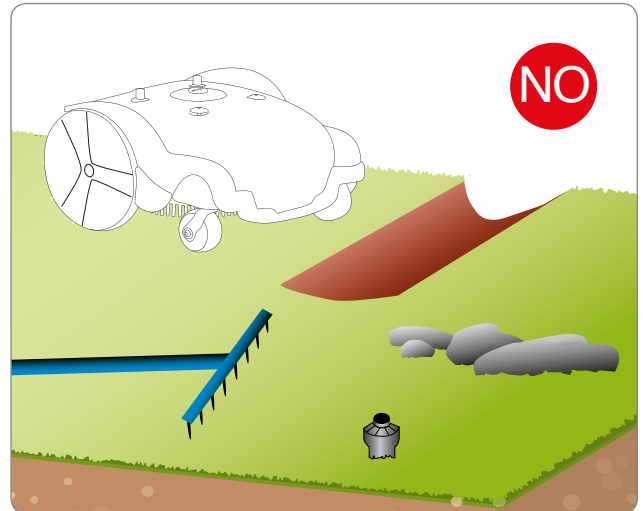
1. Verificar que el terreno a cortar sea uniforme y no tenga baches, piedras u otros obstáculos. En caso contrario, efectuar las operaciones de limpieza necesarias. Si no fuera posible eliminar algunos obstáculos, es necesario delimitar con el alambre perimetral las zonas interesadas de manera adecuada.
2. El robot puede rasar superficies en el interior del área de trabajo con una pendiente máxima del 45% (45 cm por metro de longitud) en el caso de césped regular, seco donde no existe el riesgo de deslizamientos de las ruedas según los accesorios instalados. En los demás casos es necesario respetar la pendiente el 35%.

El hilo perimetral debe ser posado en el terreno a una pendiente no superior al 20% (20 cm por metro de longitud), teniendo presente que el robot durante el retorno a la estación de recarga necesita mayor adherencia. Por lo tanto es necesario controlar con atención las condiciones del terreno y respetar los límites rigurosamente.

Si el hilo perimetral es posado en pendientes superiores al 20% el robot puede decidir alejarse del mismo, para 20 más fácilmente, al no poder superar pasos estrechos y reconocer la predisposición para entrar rápidamente.

Durante al menos 35 cm en el interior y en el exterior del hilo perimetral la pendiente no debe aumentar. En caso de incumplimiento de las instrucciones, durante el trabajo normal en zonas inclinadas, cuando el robot detecta el hilo las ruedas podrían deslizarse y hacer que saliera del área de trabajo.

Si hubiera obstáculos en pendientes cercanas a los límites arriba descritos es necesario uniformar el terreno durante al menos 35 cm en la parte en entrada del obstáculo, con el fin de reducir la pendiente.

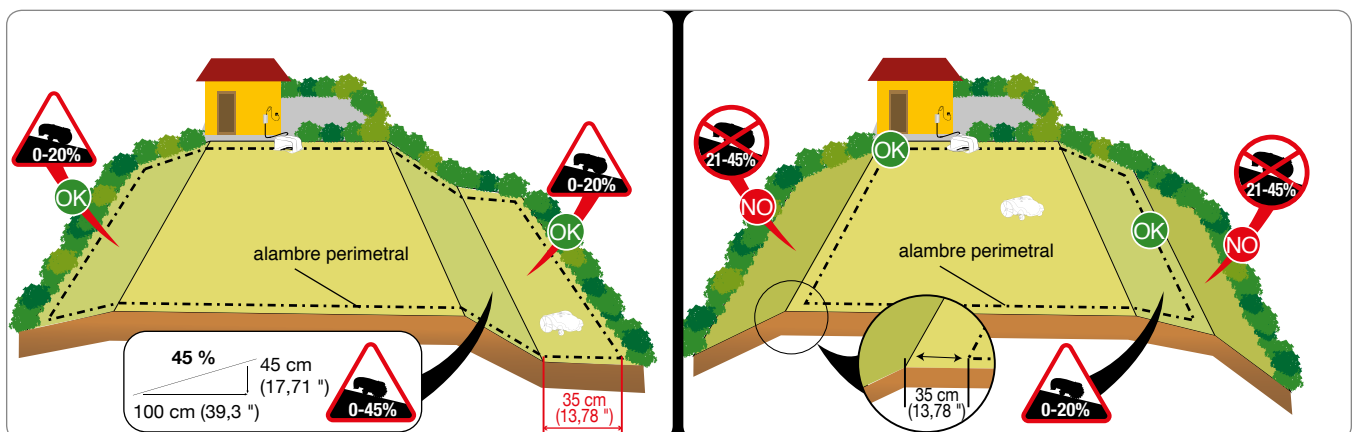


ES



### Importante

**Las zonas que presenten pendientes superiores a aquellas admisibles no pueden ser cortadas con el robot. Por lo tanto, colocar el alambre perimetral antes de la pendiente, excluyendo del corte aquella zona de terreno.**



## Delimitación área de trabajo

3. Controlar toda la superficie del prado y evaluar si es necesario repartirla en varias áreas de trabajo separadas según los criterios descritos posteriormente. Antes de iniciar las operaciones de colocación del alambre perimetral, para facilitar su ejecución, se recomienda controlar todo el recorrido. La ilustración representa un ejemplo de terreno con el tramo para la colocación del alambre perimetral.

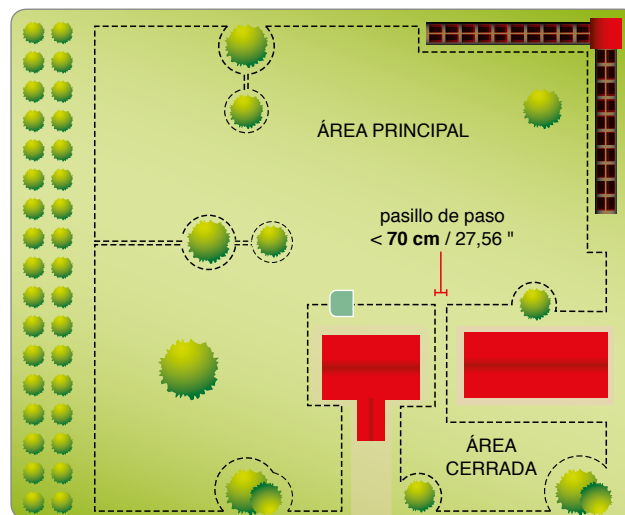
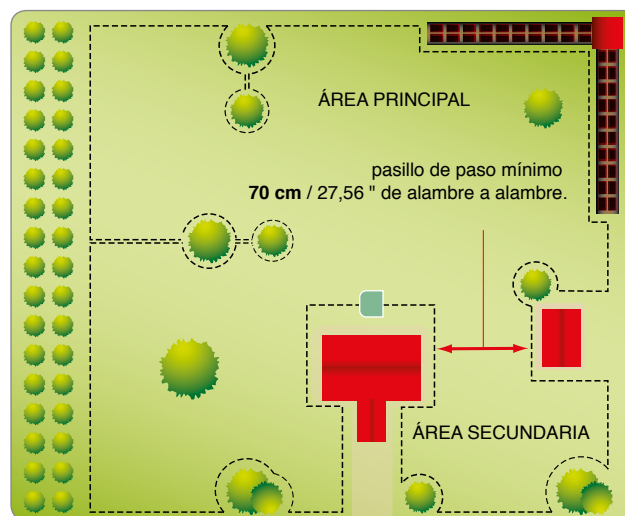
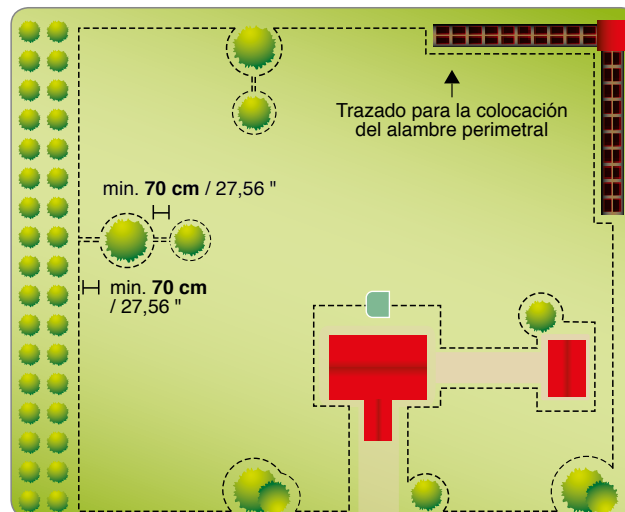
Durante la instalación del equipo es necesario identificar posibles áreas secundarias y posibles áreas cerradas. Con área secundaria se identifica una parte de terreno conectada al terreno principal con un paso estrecho difícilmente alcanzable mediante el movimiento casual por parte del robot. El área debe ser alcanzable sin escalones ni desniveles además de las características admitidas. Si la zona va a definirse como "Área Secundaria", también depende de las dimensiones del área primaria. Cuanto más grande es el área primaria más difícil de alcanzar serán los pasos estrechos. En general, un paso inferior a los **200 cm** (78,74 ") se considerará área secundaria. El robot gestiona un número de áreas secundarias según las características del modelo ("Véase Datos técnicos").

El paso mínimo admitido es de **70 cm** (27,56 ") de alambre a alambre perimetral. El alambre perimetral debe colocarse a una distancia, que se indicará a continuación, de los posibles objetos externos al prado, por lo tanto, en total, el pasillo necesario a disposición debe ser de **140 cm** (55,12 ") en caso de setos o muros bajos por ambos lados.

En caso de que este pasillo sea muy largo, es preferible que la anchura sea superior a **70 cm** (27,56") entre los dos cordones perimetrales.

Durante la programación es necesario configurar las dimensiones de las áreas secundarias en porcentaje respecto al prado y a la dirección para alcanzarlas más rápidamente (Horario / Antihorario) además de los metros de alambre necesarios para llegar al área secundaria. Véase "Modalidades de programación".

En el caso en que los requisitos mínimos arriba descritos no se cumplan y, por lo tanto, una zona separada por un escalón, por un desnivel, además de las características del robot o por un paso (pasillo) de anchura inferior a **70 cm** (27,56 ") de alambre a alambre perimetral, la zona de prado se considerará "Área Cerrada". Para instalar un "Área Cerrada" colocar la ida y el regreso del alambre perimetral en el mismo trazado a una distancia inferior a **1 cm** (0,40 "). En este caso, el robot no es capaz de alcanzar el área de manera autónoma, se gestionará como se describe en el capítulo "Gestión Áreas Cerradas". La gestión de las "Áreas Cerradas" reduce los metros cuadrados trabajados por el robot de manera autónoma.



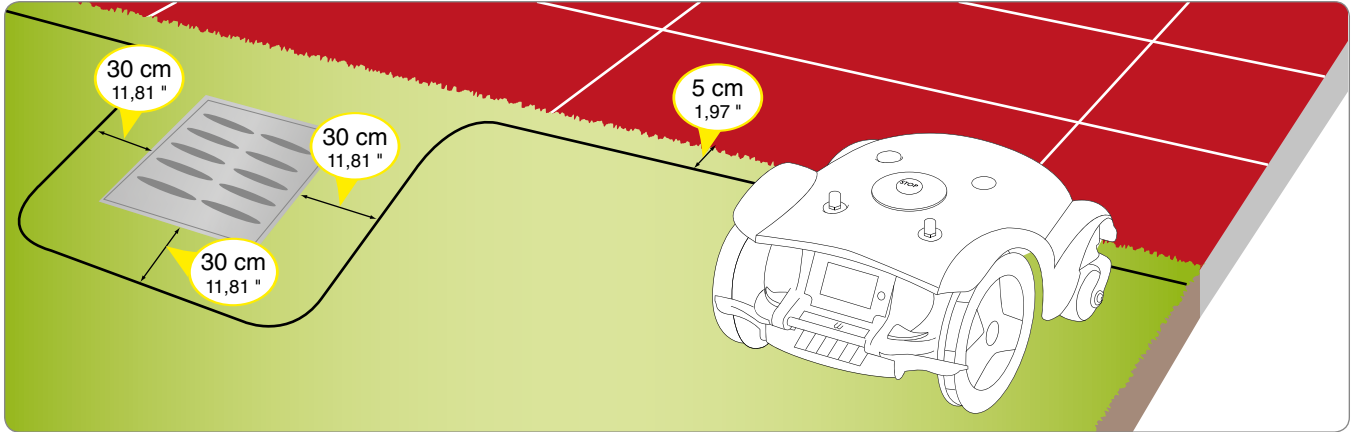


4. Si dentro o fuera del área de trabajo hay una pavimentación o un camino que se encuentre al mismo nivel que el terreno, colocar el alambre perimetral a 5 cm (1,96 ") del borde de la pavimentación. El robot saldrá ligeramente del terreno y se cortará toda la hierba. Si la pavimentación es de tipo metálico o si hay una alcantarilla metálica, un plano ducha o cables eléctricos, colocar el alambre perimetral a al menos 30 cm (11,81 ") para evitar funcionamientos anómalos del robot y funcionamientos extraños del alambre perimetral.

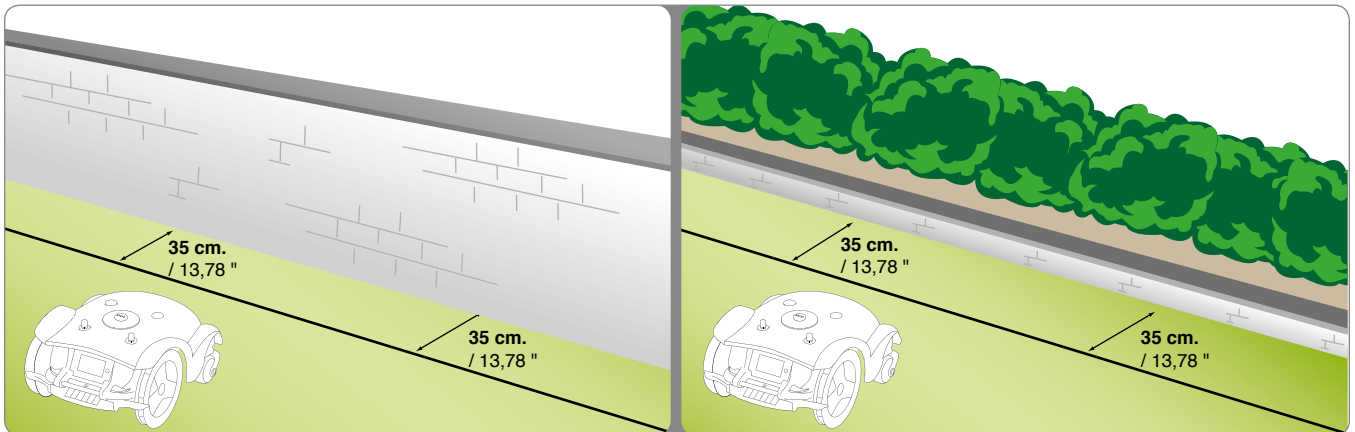


### Importante

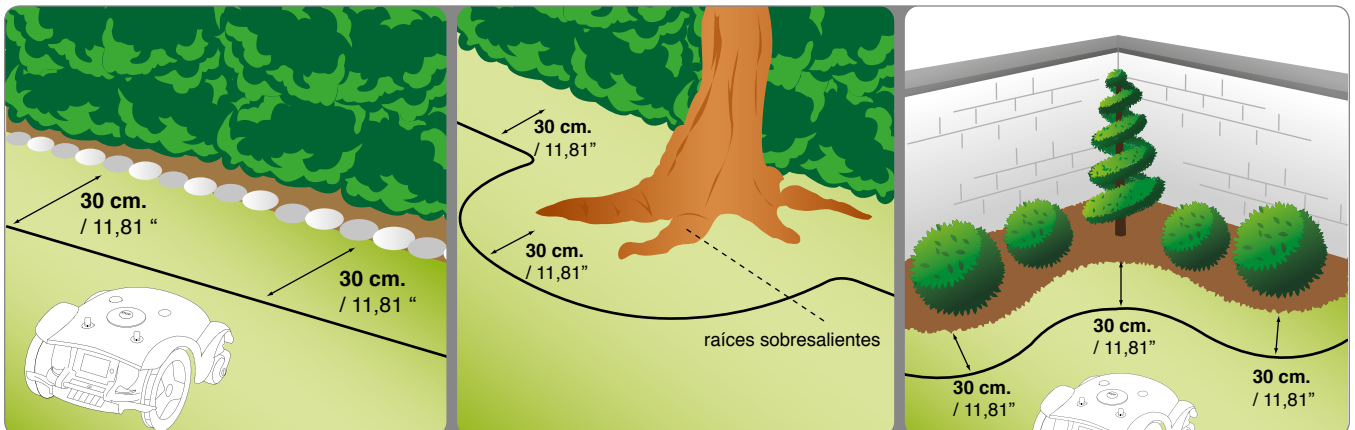
La ilustración representa un ejemplo de elementos internos y periféricos al área de trabajo y las distancias que deben cumplirse para la colocación del alambre perimetral. Delimitar todos los elementos de hierro u otro metal (alcantarillas, conexiones eléctricas, etc.) para evitar interferencias a la señal del alambre perimetral.



Si dentro o fuera del área de trabajo hay un obstáculo, por ejemplo, un cable, una pared o un murete, colocar el alambre perimetral a al menos 35 cm (13,78 ") del obstáculo; si se quiere evitar que el robot choque con él, disponer el cable perimetral a una distancia mínima de 40 cm (15,75 ") .” El posible corte de hierba contra el borde en el que se ha decidido hacer trabajar al robot, podrá ultimarse con un cortabordes o una desbrozadora.



Si dentro o fuera del área de trabajo hay un arriate, un seto, una planta con raíces sobresalientes, un pequeño hoyo de 2-3 cm o un pequeño cable de 2-3 cm, colocar el alambre perimetral a al menos 30 cm (11,81 ") para evitar que el robot dañe o sea dañado por los obstáculos presentes. El posible corte de hierba contra el borde en el que se ha decidido hacer trabajar al robot, podrá ultimarse con un cortabordes o una desbrozadora.

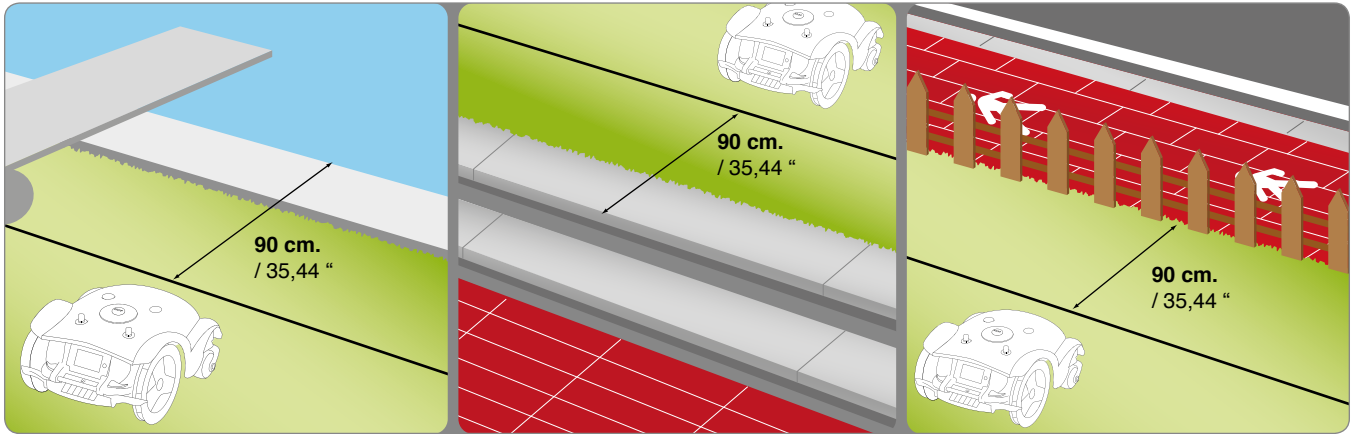


Si el área del trabajo tuviera en su interior o por fuera de la misma una piscina, un estanque, un talud, una fosa, un escalón descendente, calles públicas no protegidas o protegidas con un recinto fácil de superar, colocar el cable perimetral a un mínimo de 90 cm (35,43"). Para instalar el cable perimetral lo más cerca posible del borde del área de corte, aconsejamos colocar un recinto que el robot no pueda superar, si el área es adyacente a zonas públicas, o al menos un recinto de 15 cm como mínimo en los demás casos. Esto permitirá tender el cable perimetral respetando las distancias descritas en los puntos anteriores.



**Importante**

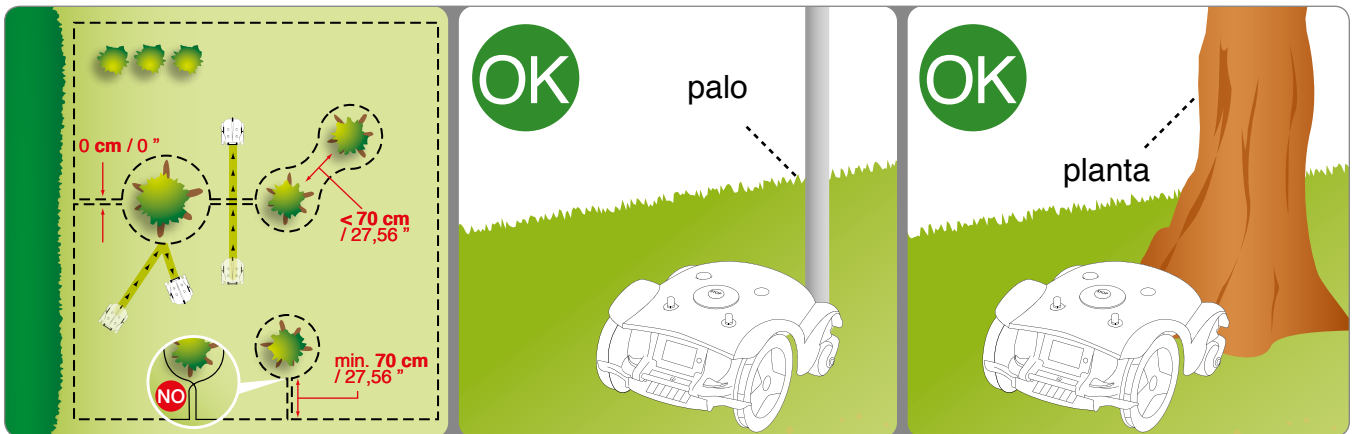
**El riguroso cumplimiento de las distancias y de las pendientes especificadas en el manual de instrucciones garantiza una instalación adecuada y un buen funcionamiento del robot. En presencia de pendientes o terrenos resbaladizos, aumentar la distancia en al menos 30 cm. / 11,81".**



Si dentro del área de trabajo hay obstáculos que resisten a los choques, por ejemplo, árboles, arbustos o palos que no presenten ángulos vivos, no hace falta delimitarlos. El robot choca contra un obstáculo y cambia de dirección. Si se prefiere que el robot no choque contra los obstáculos para que su funcionamiento sea seguro y silencioso, se aconseja delimitar todos los obstáculos fijos. Los obstáculos ligeramente inclinados, como los jarrones de las flores, piedras o árboles con raíces sobresalientes deben ser delimitados para evitar posibles daños a la cuchilla de corte y a los propios obstáculos.

Para delimitar el obstáculo, partiendo del punto del perímetro externo más cercano al objeto a delimitar, colocar el alambre perimetral hasta el obstáculo, rodearlo, respetando las distancias regulares descritas en los puntos anteriores, y llevar el cable a lo largo del recorrido precedente. Colocar el cable de ida y regreso superpuesto debajo del mismo clavo, en este caso, el robot superará el alambre perimetral.

Para el correcto funcionamiento del robot la anchura mínima del alambre perimetral superpuesto debe ser de 70 cm (27,56 ") para permitir que el robot se mueva de manera adecuada.



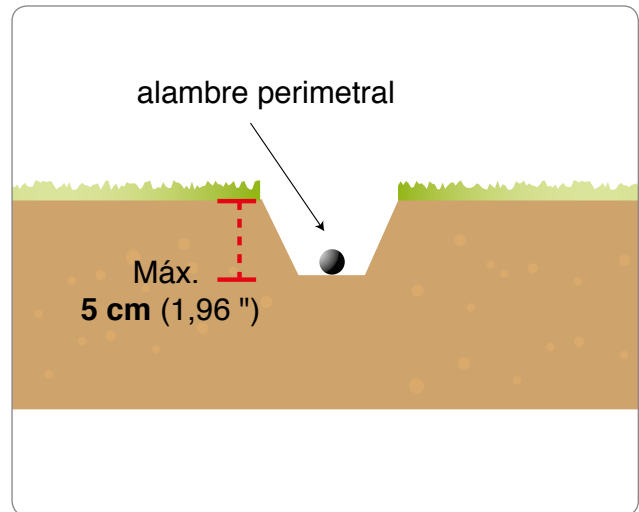
## INSTALACIÓN DEL ALAMBRE PERIMETRAL

El alambre perimetral puede enterrarse o tenderse sobre el terreno. En el caso en que se disponga de una máquina para el tendido del alambre, es preferible enterrarlo ya que garantiza una mayor protección del mismo. De lo contrario, es necesario tender el alambre sobre el terreno con los clavos correspondientes como se describe a continuación.



### Importante

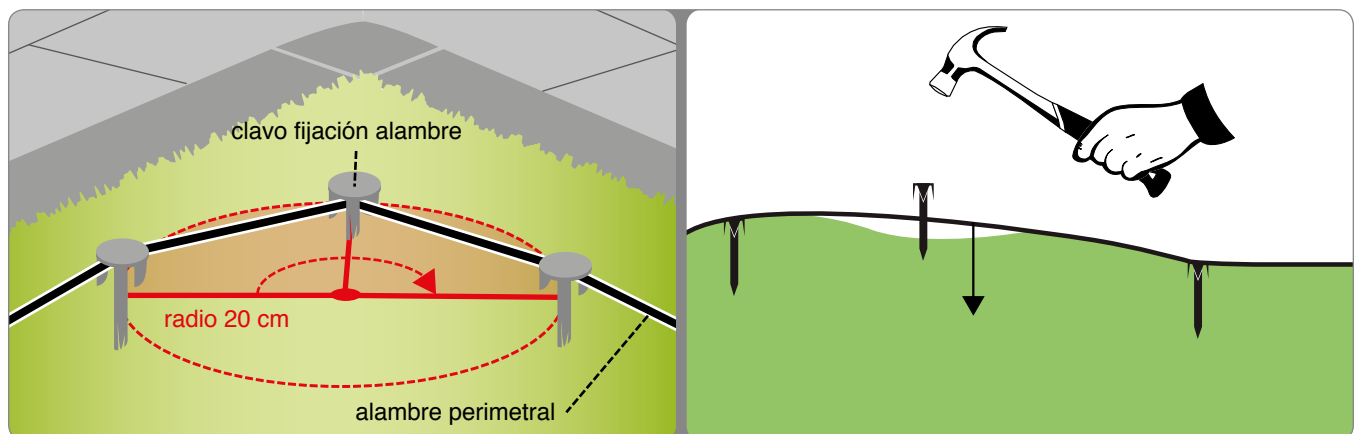
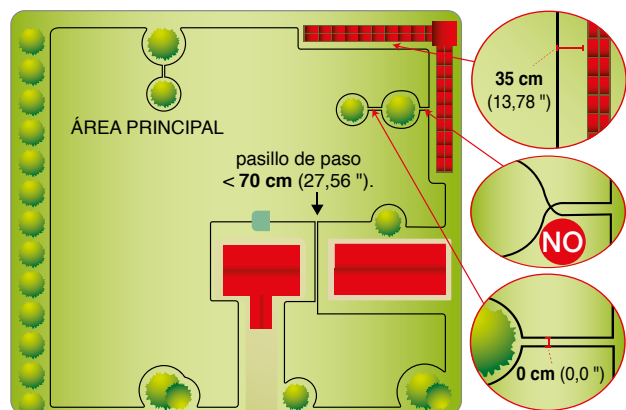
**Iniciar la colocación del alambre perimetral de la zona de instalación de la estación de recarga y dejar un par de metros en exceso para después cortarlo a medida en la parte final de conexión al grupo.**



### Alambre tendido en el terreno

Cortar la hierba muy baja con una recortadora de bordes o una desbrozadora siguiendo todo el recorrido por donde se extenderá el cable. Será así más fácil poner el cordón en contacto con el suelo y evitar que el cortacéspedes corte el cable o dañe el aislamiento.

1. Colocar el cordón, en el sentido de las agujas del reloj, siguiendo todo el recorrido y fijarlo con los clavos correspondientes separados unos 100 cm (39,37 "). El cordón debe estar en contacto con el terreno para evitar que el cortacéspedes lo dañe antes de que la hierba lo recubra.
  - Durante el tendido del alambre perimetral, respetar el sentido de rotación alrededor de los arriates, el cual deberá ser antihorario.
  - En los tramos no rectilíneos, fijar el alambre de manera que no se enrosque, sino que adquiera una curvatura regular (radio 20 cm).



### Alambre enterrado

1. Cavar un surco en el terreno en modo regular (unos 2-3 cm, 0.787- 1.181").
2. Colocar el alambre, en sentido horario, a lo largo de todo el recorrido a una profundidad de unos centímetros. No enterrar el alambre más de 5 cm para no reducir la calidad y la intensidad de la señal captada por el robot.
3. Durante el tendido del alambre, si es necesario, bloquearlo en algunos puntos con los clavos correspondientes para mantenerlo en posición durante la fase de cobertura con el terreno.
4. Recubrir todo el alambre con el terreno haciéndolo de modo que permanezca tendido en el terreno.

Enlace alambre perimetral.

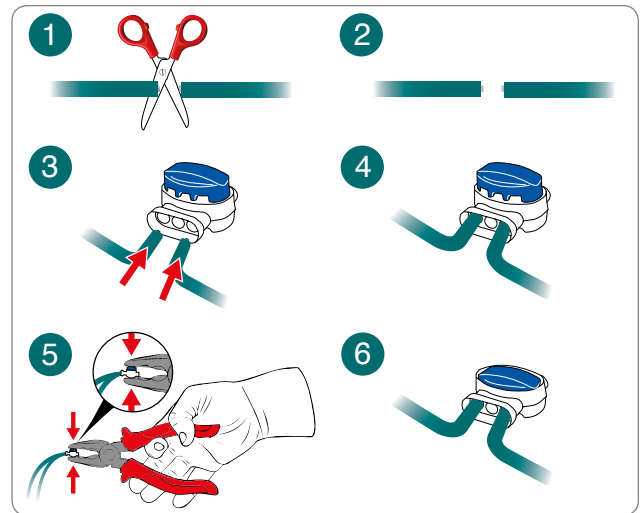
Utilizar una junta original en caso de necesitar otro cordón perimetral para terminar la instalación.

Introducir los extremos del cable en la junta, comprobar que los cables queden metidos completamente de modo que los extremos puedan verse por el otro lado. Presionar a fondo el botón del lado superior utilizando un par de pinzas.



### Importante

- Utilizar sólo juntas originales, pues garantizan una conexión eléctrica segura y estanca.
- No usar cinta aislante o juntas de otro tipo, que no garantizan un correcto aislamiento (terminales de cable, bornes, etc.), ya que la humedad del terreno provoca, pasado un tiempo, la oxidación y la interrupción del cordón perimetral.



## INSTALACIÓN DE LA ESTACIÓN DE RECARGA Y ALIMENTADOR.



### Cautela - Advertencia

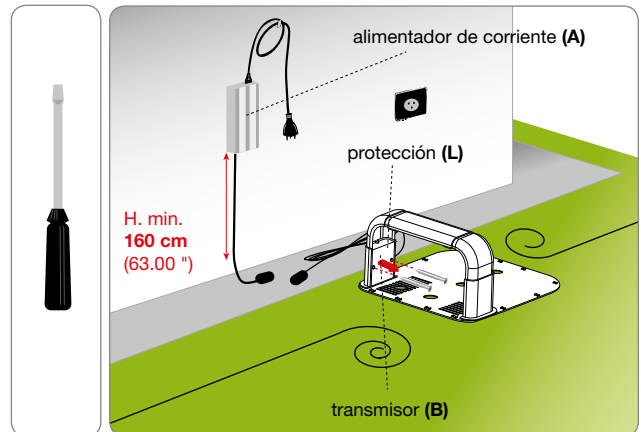
Antes de realizar cualquier intervención, desconectar la alimentación eléctrica general.

Colocar el alimentador en una zona fuera del alcance de los niños. Por ejemplo, a una altura superior a 160 cm. (63,00 ").

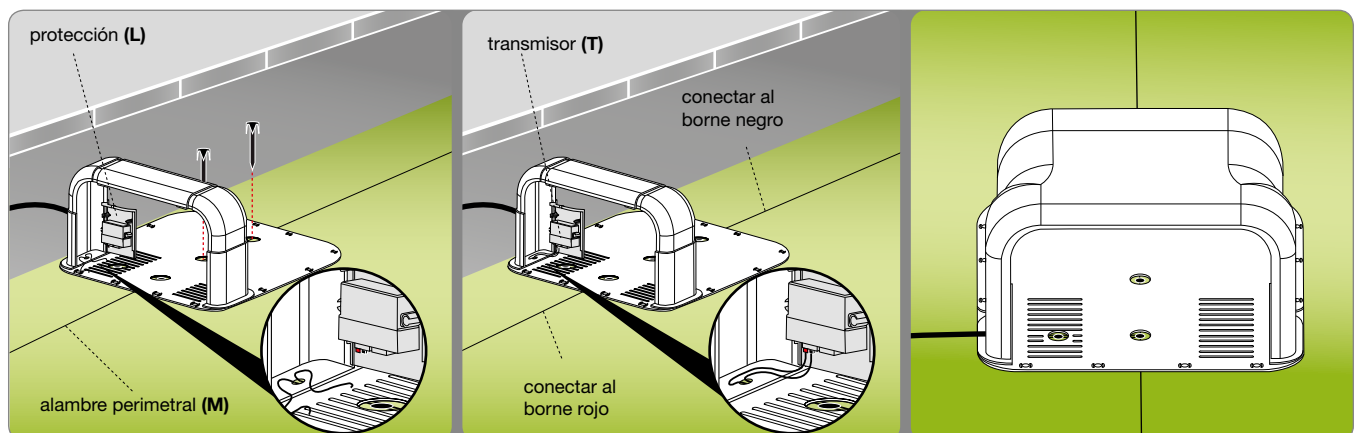
El cable que conduce a la estación de recarga no puede acortarse ni alargarse; el excedente de cable debe enrollarse formando un 8 como muestra la figura.

El cable perimetral utilizado para la instalación no puede ser inferior a 50m, contactar al centro de asistencia más cercano.

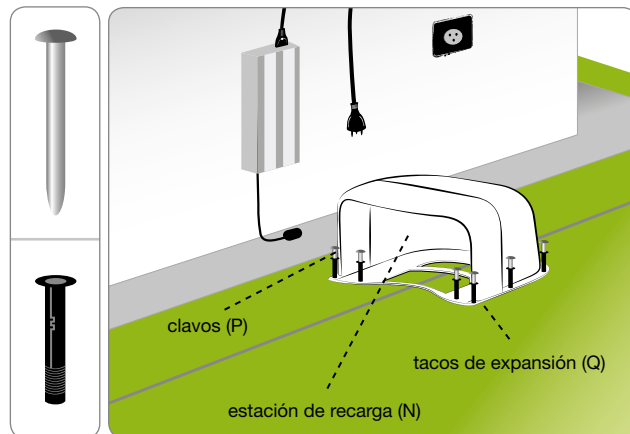
1. Desmontar la protección (L).
2. Colocar la base en la zona predefinida.
3. Colocar el alambre perimetral (M) a lo largo de la guía en la base.
4. Conectar el cordón de entrada en la estación al borne rojo (T). Conectar el cordón de salida de la estación al borne negro.



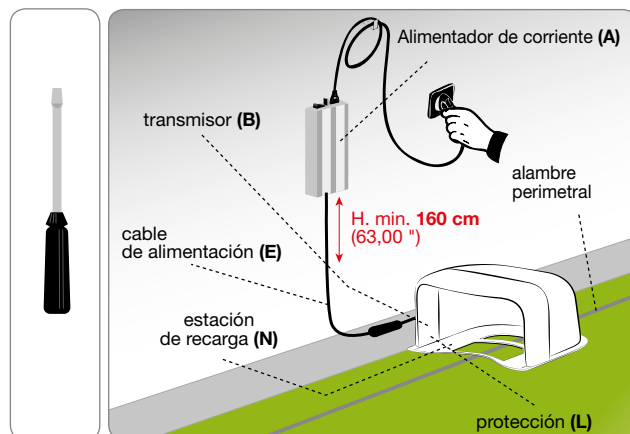
Los bornes deben utilizarse exclusivamente para conectar el cable perimetral original.



5. Fijar la base (N) al terreno con los clavos (P). Si es necesario, fijar la base con los tacos de expansión (Q).



6. Instalar el alimentador (A).
7. Conectar el cable de alimentación (E) de la estación de recarga (N) al alimentador (A).
8. Conectar el enchufe del alimentador (A) a la toma eléctrica.
9. Si el led del transmisor parpadea, la conexión es correcta. En caso contrario, es necesario identificar la anomalía (véase "Localización de averías").
10. Montar la protección (L).





### Importante

El usuario debe efectuar los reglajes según los procedimientos descritos en el manual. No debe efectuar ningún tipo de reglaje que no haya sido indicado expresamente en el manual. Los posibles reglajes extraordinarios, que no hayan sido indicados expresamente en el manual, deben ser realizados, únicamente, por personal de los Centros de Asistencia Autorizados del Fabricante.

## REGLAJE DE LA ALTURA DE CORTE

Antes de configurar la altura de corte de la cuchilla, asegurarse de que el robot se haya parado en condiciones de seguridad (véase "Parada de seguridad del robot").



### Importante

Usar guantes de protección para evitar peligros de cortes en las manos.

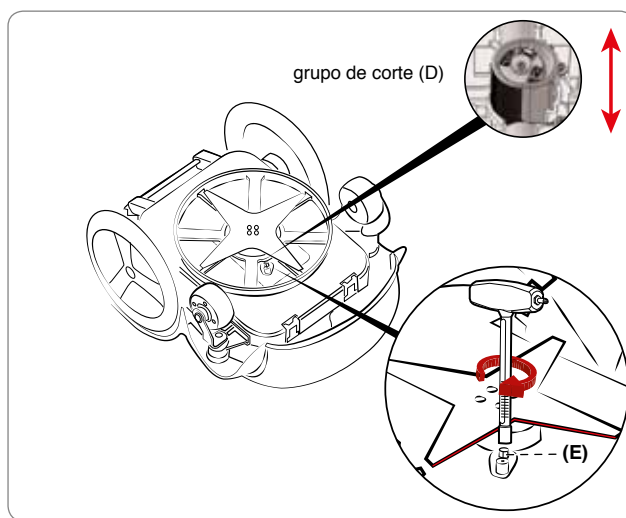
1. Volcar el robot y apoyarlo de manera que no dañe el capó de cobertura.
2. Girar con la llave correspondiente el estribo (E) en sentido horario.
3. Elevar o bajar el grupo de corte (D) para definir la altura de corte deseada. El valor se puede detectar a través de la escala graduada colocada en la llave en dotación.



### Importante

No utilizar el robot para cortar hierba con una altura superior a 1 cm (0,40 ") con respecto a la cuchilla de corte. Reducir la altura de corte de manera gradual. Se aconseja reducir la altura menos de 1 cm (0,40 ") cada 1÷2 días hasta alcanzar la altura ideal.

4. Tras finalizar el reglaje, girar en sentido antihorario el estribo (E).
5. Volcar el robot en posición de funcionamiento.





### Importante

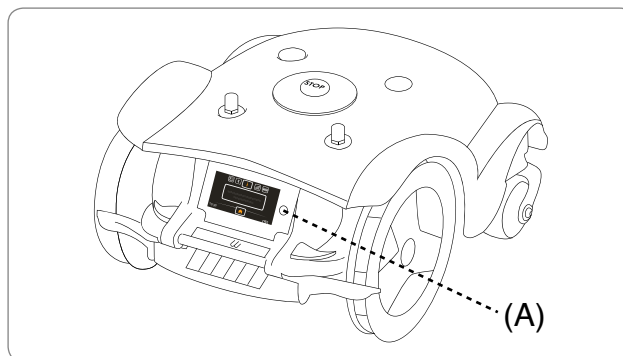
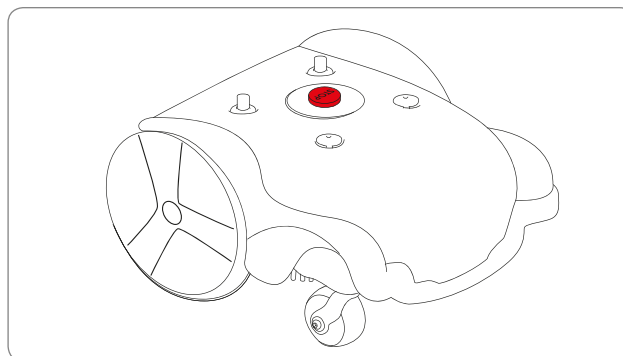
- Cuando se usa el robot por primera vez, es importante leer atentamente todo el manual y asegurarse de haberlo comprendido en su totalidad, y en particular haber entendido toda la información que se refiere a la seguridad.
- Utilizarlo únicamente conforme a los usos previstos por el fabricante y no alterar los dispositivos para obtener prestaciones distintas de las operativas.
- Evitar utilizar el robot y sus unidades periféricas en condiciones meteorológicas adversas, en particular cuando hay riesgo de rayos.

## DESCRIPCIÓN PANEL DE MANDOS Y PANORÁMICA DE LOS MENÚS

La ilustración representa la posición y la función de los mandos montados en la máquina.



**STOP.**  
Pulsar para detener el cortacésped en condiciones de seguridad. Utilizar en caso de peligro inmediato y para efectuar las operaciones de mantenimiento del robot.



Situado a la derecha de la pantalla, permite encender o apagar el robot.(A)



Indica el estado del receptor de posición GPS.



Indica el estado del receptor bluetooth.



Indica el estado del receptor de GPRS para la transmisión de datos.



Indica el nivel de carga de la batería.



Información del robot. Versión instalada e información sobre tiempos y ciclos de trabajo.



Inicio. Accede al menú de usuario.



Ayuda en línea: Muestra una breve descripción de las funciones disponibles en la página.



Vuelve al nivel anterior.



Confirma la operación.



## Robot en estación de recarga



### "Trabajo"

Comienzo inmediato del ciclo de trabajo. Mientras el robot se está cargando, se puede seleccionar la zona de trabajo y el horario de retorno a la estación de recarga.



Trabaja inmediatamente.



Permite establecer la zona de trabajo y el horario de regreso a la estación de recarga.



### "Pausa"

El robot suspende la programación automática. Se puede indicar el día de la semana en que se reanuda el ciclo automático. Para suspender el trabajo durante más de una semana, apagar el robot.



### "Configuración"

Permite programar el robot. Ver capítulo "Configuración menú – Modo de programación"



## Robot en el jardín



### "Regreso"

Regreso inmediato a la estación de recarga.



Regresa a la estación de recarga y retoma el ciclo de trabajo siguiente según la programación.



Regresa a la estación de recarga y permanece en ella hasta el día y la hora de la semana seleccionada.



### "Trabajo"

Permite seleccionar funciones de trabajo especiales.



Reanuda el trabajo.



Trabaja en una zona seleccionada hasta un horario que puede programarse.



Trabaja en una zona cerrada.



Vete de aquí! El robot no trabaja en un radio definido. (disponible en los modelos dotados de receptor GPS)

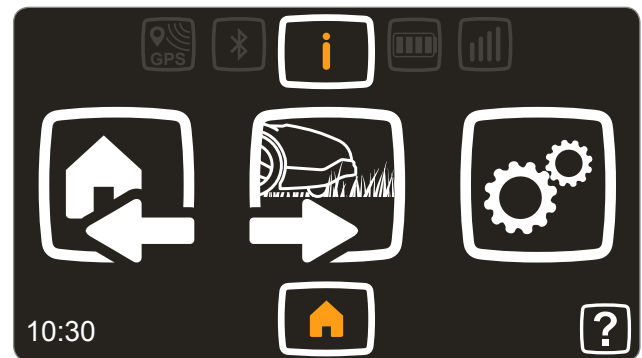


Ejecuta la espiral para optimizar el corte en la zona donde se encuentra el robot.



### "Configuración"

Permite programar el robot. Ver capítulo "Configuración menú – Modo de programación"





---

## CONFIGURACIÓN INICIAL

---

Durante el primer encendido del robot se visualizará la página de configuración inicial, que permite establecer el idioma, la hora y algunos de los principales parámetros del robot.


- Colocar el robot en estación de recarga
- Pulsar la tecla de encendido ON/OFF
- Leer la información de seguridad antes de continuar
- Establecer el idioma preferido
- Establecer la fecha con el formato DD/MM/AAAA y la hora en formato 24 horas
- Seguir las indicaciones de la pantalla para la primera configuración guiada del robot

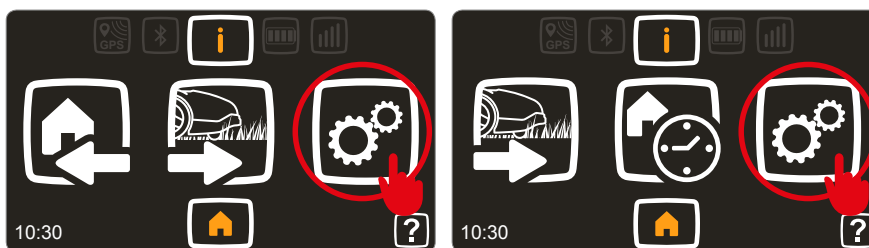
Se ha completado el procedimiento de configuración inicial. Acceder al procedimiento de configuración del menú de usuario para modificar o configurar los parámetros de funcionamiento del robot según las características del área de corte.

---

## ACCESO AL MENÚ

---

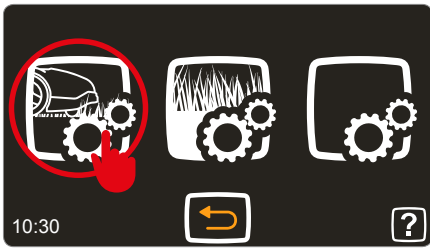
Acceder al menú de usuario para establecer los parámetros de instalación y de funcionamiento del robot. Para acceder al menú de usuario pulsar  si el robot esté en la estación de recarga, pulsar STOP si el robot está trabajando en el césped.



Pulsar la tecla de configuración  para acceder al menú de usuario.

ES

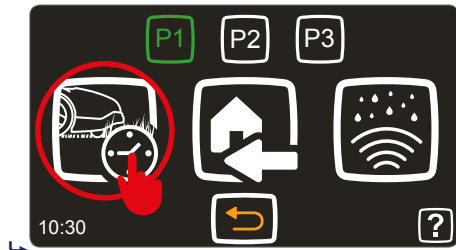
## Programación del robot



### Importante

- Para sacar el máximo partido de las potencialidades del producto, se aconseja programar el robot para que trabaje todos los días.
- En caso de que sea necesario definir más de una zona de trabajo, es preferible utilizar en la programación al menos dos horarios de trabajo para aumentar la frecuencia de corte en las zonas.

## Programación del temporizador de trabajo

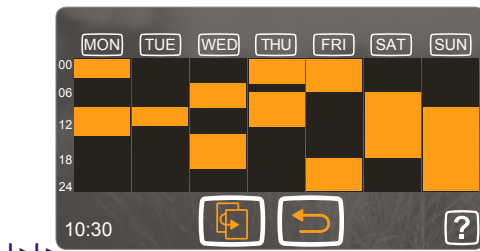


Se pueden definir 3 perfiles de trabajo distintos que pueden utilizarse para momentos específicos, por ejemplo si se quiere disfrutar libremente del jardín en un modo distinto del habitual.

El último perfil establecido queda resaltado en un color distinto y es el perfil activo durante el funcionamiento automático del robot.

Pulsar varias veces la tecla para volver al menú principal.

## Programa de trabajo

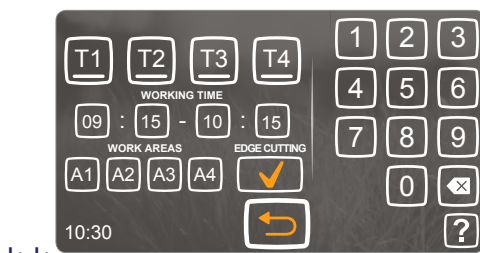


Para cada día de la semana se pueden establecer hasta 4 horarios de funcionamiento.

Pulsar el área de pantalla correspondiente el día que se quiere configurar para después pasar a la programación de horarios.

NOTA: Si se desea copiar la configuración de un día, seleccionar el símbolo , seguido del día que se quiere copiar y después, uno a uno, los días en que aplicar la copia. Terminar pulsando de nuevo .

## Programación del día



Para cada horario de trabajo (T1,T2,T3,T4), establecer el horario de inicio, horario de final y en qué zonas puede trabajar el robot.

**Los horarios T1,T2,T3,T4 no deben superponerse, el robot eliminará el horario que entre en conflicto.**

“Corte de borde”. Con esta función habilitada, el robot da comienzo al ciclo de trabajo con el corte del césped siguiendo el borde. Se aconseja habilitar esta función dos veces por semana.

Por ejemplo, si establecemos:

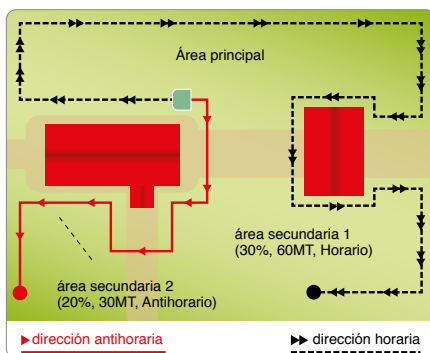
T1: 09:00 - 11:00, A1, A2, A3, A4

T2: 15:00 - 17:00, A1, A2

El robot, en el horario 15:00-17:00 tratará de ejecutar el ciclo de trabajo sólo en las zonas A1 o A2.

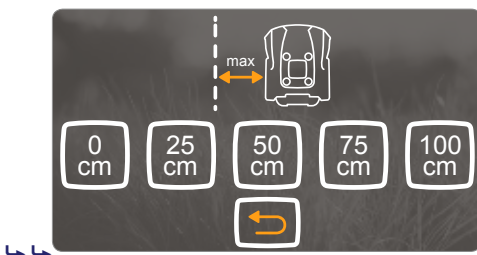
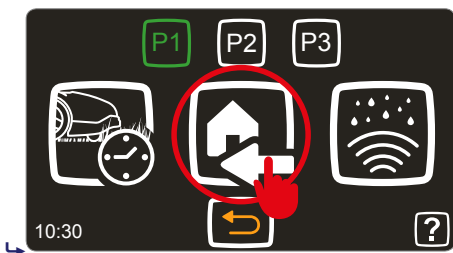
**Para llegar a las zonas de trabajo, para regresar a la estación de recarga o trabajando casualmente, el robot puede entrar también en la zona A3 y A4.**

La programación del horario de trabajo del robot es fundamental para el buen funcionamiento del producto. Hay muchos parámetros que influyen en la configuración del horario de trabajo, como por ejemplo el número de zonas, la capacidad de las baterías, la complejidad del césped, el tipo de hierba, etc. En líneas generales, es necesario aumentar ligeramente las horas de trabajo en caso de jardines con más de una zona, jardines con muchos obstáculos y en caso de áreas complejas. Sigue una tabla indicadora que se puede utilizar para una primera configuración.



Modelo	m <sup>2</sup> (ft <sup>2</sup> )	T1	T2	T3	T4
Autoclip 528 S	500 (5380)	10:00 12:00			
	800 (8608)	10:00 13:00			
	1200 (12912)	10:00 12:00	14:30 17:00		
	2000 (21520)	10:00 13:00	16:00 19:00		
	2600 (27976')	09:00 11:30	14:00 16:30	19:00 21:30	
Autoclip 530 SG	500 (5380)	10:00 11:30			
	2000 (21520)	10:00 12:30	15:00 17:00		
	2600 (27976')	10:00 13:00	16:00 18:30		
	3200 (34432 ')	09:00 11:30	14:00 16:30	19:00 21:00	

## Regreso a la base



Establece la distancia entre el robot y el cable perimetral durante el regreso a la estación de recarga.

ES

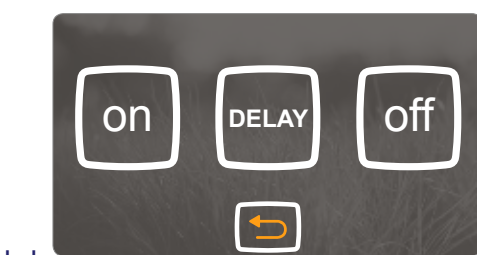
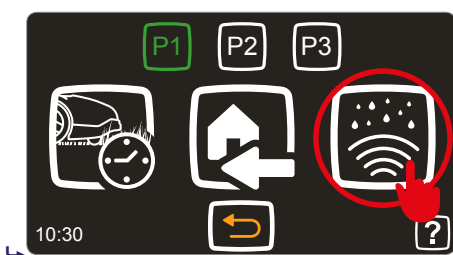
“0 cm”. Configuración aconsejada para jardines complejos con muchos obstáculos cercanos al cable perimetral y con pasos estrechos. El robot situará las ruedas a caballo del cable perimetral para volver a la estación de recarga.

**⚠ La instalación del cable perimetral debe efectuarse siguiendo el método “sobre el cable”, ver apartado “método de regreso a la estación de recarga”**

Con los demás parámetros, el robot mantendrá aproximadamente la distancia establecida con respecto al cable perimetral para el regreso a la estación de recarga. Opción aconsejada en zonas con fuertes pendientes y/o jardines donde no hay posibilidad de chocar en las inmediaciones del cable perimetral.

**⚠ La instalación del cable perimetral debe efectuarse siguiendo el método “V-Meter”, ver apartado “método de regreso a la estación de recarga”**

## Sensor de lluvia



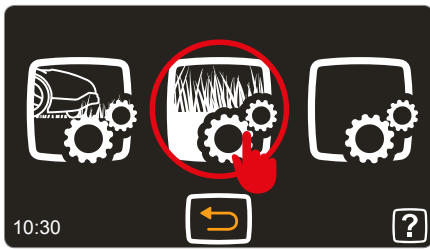
Establece el comportamiento del robot cuando el sensor reconoce la lluvia.

**ON:** cuando reconoce la lluvia, el robot regresa a la estación de recarga. Una vez terminado el ciclo de recarga, el robot retoma el funcionamiento normal en automático, si el sensor no detecta la lluvia.

**ESPERA:** al reconocer la lluvia, el robot vuelve a la estación de recarga y permanece en ella durante el tiempo que se establecerá en la página siguiente al pulsar el mando “ESPERA”.

**OFF:** El sensor de lluvia no está habilitado.

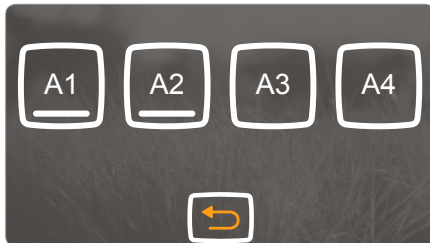
## Configuración jardín



Establece las características de las zonas del área de corte.

**⚠ en los jardines formados por una sola área, es de todos modos necesario establecer al menos una zona.**

## Programación de zonas de trabajo



Se pueden establecer hasta 4 zonas.

Pulsar en la zona que se quiere configurar.

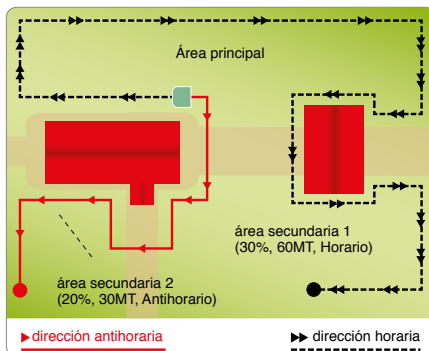
Para desactivar una zona es necesario asignarle un tamaño de 0 m<sup>2</sup>.

## Programa de trabajo



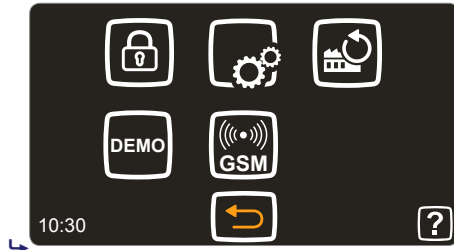
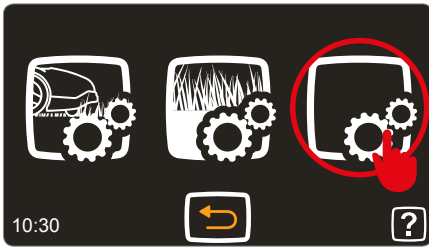
Para cada zona del jardín, es necesario establecer:

- **Tamaño.** Tamaño aproximado en m<sup>2</sup> de la zona de trabajo.
- **Distancia.** Distancia que el robot necesita para llegar al interior de la zona siguiendo el cable perimetral. Se aconseja tomar una referencia de distancia a mitad de la zona de trabajo para tener la certeza de que el robot comience su trabajo dentro de la zona deseada. Estableciendo el valor 0 para la zona donde está situada la estación de recarga.
- **Dirección.** Dirección más breve para llegar a la zona de trabajo. La dirección puede ser "dextrógira" o "levógira". El robot, tras salir de la estación de recarga, seguirá el cable en la dirección establecida.
- **Distancia cable.** Distancia del robot al cable perimetral para llegar a la zona de trabajo. Establecer 0 cm en jardines complejos con muchos obstáculos cercanos al cable perimetral y con pasos estrechos.
- **Modo ECO.** Si está habilitado y el robot detecta que la superficie del césped ya está recortada, reduce el tiempo de trabajo en la zona de que se trata y pasa a la misión siguiente.



## Configuración general

Configuración de carácter general.



Protección. Permite activar/desactivar/modificar el CÓDIGO PIN del robot.

Para establecer o modificar la contraseña, es necesario primero introducir el CÓDIGO PIN y sólo entonces introducir el nuevo CÓDIGO PIN. En el momento de la compra, la contraseña introducida por el fabricante es "0000".

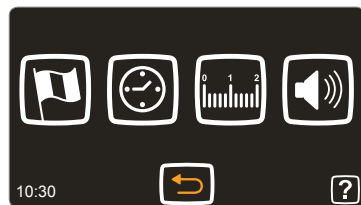
**⚠ Para evitar olvidar la contraseña, se aconseja elegir una combinación fácil de memorizar.**



Conectividad. (Sólo en algunos modelos). Permite modificar parámetros en relación con la conectividad.



Configuración general.



- Programación del idioma de visualización del menú de usuario y de los mensajes.
- Programación de fecha y hora del robot.
- Definición de la unidad de medida de las distancias y de las áreas.
- Activa/Desactiva los avisos sonoros del robot.



Función que permite verificar el funcionamiento básico del robot. Una vez activado, el robot realizará una serie de funciones de corte para verificar su funcionamiento. Para volver al funcionamiento automático, es necesario entrar de nuevo en la configuración y desactivar la función demo.



Restablece la configuración de fábrica.

**⚠ Se perderán todas las configuraciones, será necesario definir de nuevo la configuración del robot y del jardín. El CÓDIGO PIN establecido no se restablecerá con el valor de fábrica.**

## PUESTA EN MARCHA - MODALIDAD AUTOMÁTICA

El arranque del ciclo automático se efectúa en la primera puesta en marcha o después de un periodo de inactividad.

1. Comprobar que el manto herboso del terreno a cortar tenga una altura compatible con el correcto funcionamiento del robot (véase características técnicas).
2. Regular la altura de corte deseada (véase ajuste altura de corte).
3. Comprobar que el área de trabajo se haya delimitado correctamente y no presente impedimentos para el regular funcionamiento del robot como se indica en la sección "Preparación y delimitación de las áreas de trabajo" y posteriores.
4. Colocar el robot dentro de la estación de recarga.
5. Pulsar la tecla ON/OFF y esperar unos segundos hasta que el robot se encienda completamente. Seguir las instrucciones en el display e introducir la contraseña, si se solicita.
6. Si el robot se pone en marcha por primera vez, es necesario efectuar la programación. Si, en cambio, el robot se pone en marcha después de un periodo de inactividad, es necesario verificar que las funciones programadas se correspondan con un estado del arte efectivo de la superficie a cortar (ej. adición de una piscina, de plantas etc.) (véase "Modalidades de programación").
7. Después de algunos segundos, en la pantalla aparece el mensaje "CARGANDO".
8. El robot empieza a cortar el prado según las modalidades programadas.
9. En caso de fuertes lluvias, asegurarse de que no se hayan formado charcos grandes en el jardín; caso contrario, será necesario preparar el área o asegurarse de que el robot esté en "Pausa".

## PARADA DE SEGURIDAD DEL ROBOT

Durante el uso, puede que sea necesario parar el robot. En condiciones normales, el robot se para con la tecla "STOP". En caso de peligro o para efectuar el mantenimiento, es necesario pararlo en condiciones de seguridad para evitar el peligro de arranque imprevisto de la cuchilla. Pulsar primero la tecla "STOP" seguida de la tecla "ON/OFF" para detener el robot. Desconectar la clavija de alimentación de la toma eléctrica.



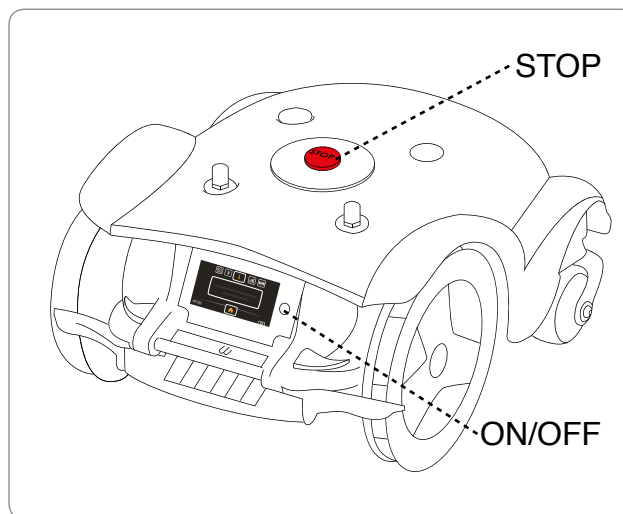
### Importante

**La parada del robot en condiciones de seguridad es necesaria para poder efectuar intervenciones de mantenimiento y reparación (por ejemplo, sustitución y/o recarga de baterías, sustitución de la cuchilla, operaciones de limpieza, etc.).**

Para encender el robot, proceder del modo que se indica:

- colocar el robot dentro del área de corte;
- pulsar la tecla "ON/OFF" para encender el robot y ejecutar de nuevo el procedimiento de puesta en marcha;

Si el encendido del robot se efectúa fuera del área de corte, el motor de la cuchilla no se pone en marcha, y tras una breve búsqueda de la señal, el robot muestra en el display "FUERA DE PERÍMETRO". Pulsar la tecla "OFF", situar el robot dentro del área de corte y efectuar nuevamente el procedimiento de puesta en marcha.



## REGRESO AUTOMÁTICO A LA ESTACIÓN DE RECARGA

El robot termina el ciclo de trabajo cuando se verifican las condiciones enumeradas:

- **fin horario de trabajo:** tras finalizar el horario de trabajo, el robot regresa automáticamente a la estación de recarga y volverá a funcionar según las modalidades programadas (véase "Modalidades de programación");
- **lluvia:** con la función activa, en caso de lluvia, el robot vuelve automáticamente a la estación de recarga; su funcionamiento se reanuda conforme a las modalidades programadas (ver "Modos de programación");
- **baterías a recargar:** el robot regresa automáticamente a la estación de recarga;
- **Eco Mode (sólo para algunas versiones, véase "Datos técnicos):** el sensor detecta el prado cortado, el robot regresa automáticamente a la estación de recarga y volverá a funcionar según las modalidades programadas (véase "Modalidades de programación").



## USO DEL ROBOT EN ZONAS CERRADAS NO DOTADAS DE ESTACIÓN DE RECARGA

La puesta en marcha del robot en modo zona cerrada se efectúa para recortar zonas de césped cerradas, delimitadas con cable perimetral y sin estación de recarga.



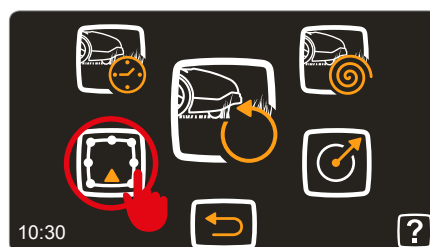
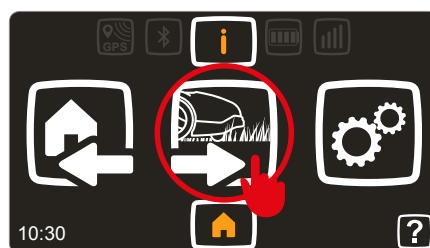
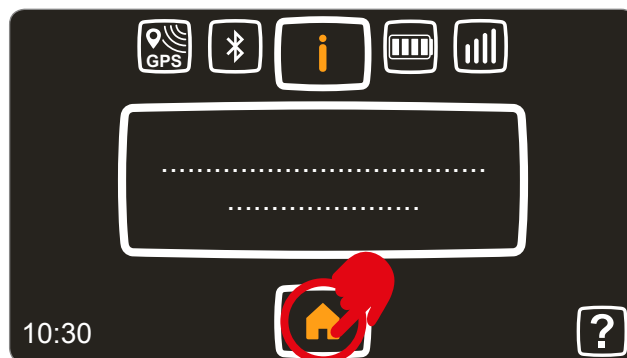
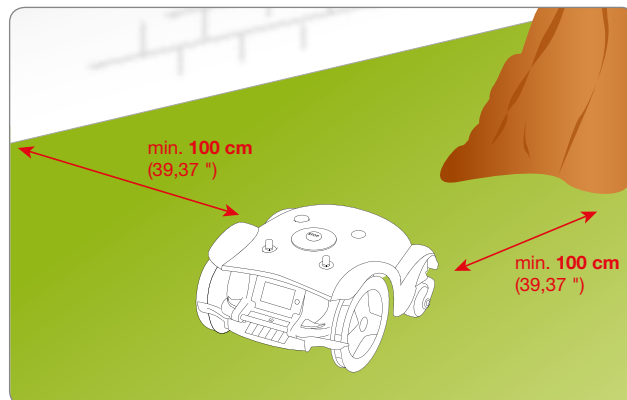
### Precaución - Advertencia

**Transportar el robot utilizando el asa para ello dispuesta. Evitar el uso del casco del robot como empuñadura, usar siempre el asa para ello dispuesta.**

1. Colocar el robot dentro de la zona de trabajo a un mínimo de 100 cm (39,37 pulgadas) de distancia con respecto al cable perimetral y a cualquier otro obstáculo.
2. Pulsar la tecla ON/OFF y esperar unos segundos hasta que el robot se encienda completamente. Seguir las instrucciones en la pantalla e introducir la contraseña, si se solicita.
3. Seleccionar la tecla 
4. Seleccionar la tecla "zona cerrada". 
5. Programar el horario de fin de trabajo y seleccionar "OK"

Al final del trabajo, parar el robot en condiciones de seguridad (ver "Parada del robot en condiciones de seguridad") y transportarlo nuevamente al área dotada de estación de recarga.

Restablecer el funcionamiento normal del robot como se describe en el capítulo "PUERTA EN SERVICIO-MODALIDAD AUTOMÁTICA".



ES

## VISUALIZACIÓN DE LA PANTALLA DURANTE EL TRABAJO

Mientras la cortadora de césped trabaja, la pantalla visualiza los siguientes datos:

- velocidad del cortacéspedes;
- velocidad de la cuchilla de corte;
- porcentaje de carga de la batería.

Mientras el cortacéspedes está en recarga, el display visualiza el estado de la recarga.

Si la cortadora de césped está fuera del horario de trabajo, la pantalla visualiza el día y el horario de inicio del trabajo.



## INACTIVIDAD PROLONGADA Y RESTABLECIMIENTO DE LA MARCHA

En caso de inactividad prolongada del robot y antes de la temporada de corte, es necesario efectuar una serie de operaciones para garantizar el correcto funcionamiento en el momento de volverlo a utilizar.

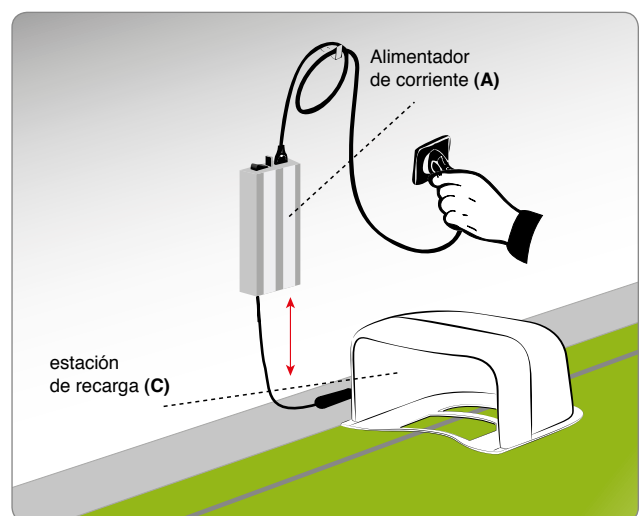
1. Recargar completamente la batería antes del almacenaje invernal. Efectuar la recarga de la batería al menos cada 5 meses.
2. A través de un distribuidor autorizado, realizar la intervención de mantenimiento programada. Dicha medida es fundamental para mantener en buenas condiciones el robot. Generalmente, la asistencia incluye las siguientes operaciones:
  - limpieza total del bastidor del robot, de la cuchilla de corte y de todas las otras piezas móviles;
  - limpieza interna del robot;
  - comprobación del funcionamiento del robot;
  - control y, si es necesario, sustitución de las piezas desgastadas como, por ejemplo, la cuchilla de corte, las escobillas (sólo en los modelos de robot con motores de escobillas);
  - comprobación de la capacidad de la batería;
  - en caso necesario, el distribuidor también puede cargar el nuevo software.
3. Limpiar con cuidado el robot y la estación de recarga (véase "Limpieza robot").
4. Comprobar posibles piezas desgastadas o dañadas como por ejemplo la cuchilla de corte y valorar su sustitución.
5. Colocar el robot en un lugar protegido y seco, con temperatura ambiente adecuada de entre 10-20 ° C y que sea de difícil acceso para agentes extraños (niños, animales, otros agentes extraños, etc.). Conservar el robot a una temperatura inferior a 20° C para limitar la autocarga de las baterías.
6. Desconectar la clavija de alimentación (A) de la toma eléctrica.
7. Cubrir la estación de recarga (C) para evitar que entre material en su interior (hojas, papel, etc.) y para preservar las placas de contacto.

### Puesta en servicio

Antes de poner en servicio el robot después de una larga inactividad, proceder de la manera indicada.

1. Conectar el cable del alimentador (A) en la toma eléctrica.
2. Volver a activar la alimentación eléctrica general.

Restablecer el funcionamiento normal del robot conforme se indica en el capítulo "PUERTA EN SERVICIO – MODO AUTOMÁTICO".





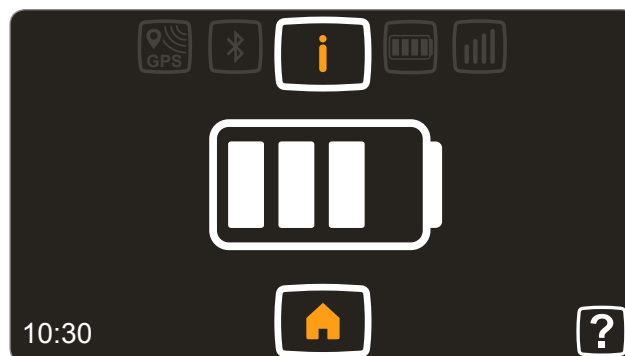
## RECARGA DE BATERÍAS POR INACTIVIDAD PROLONGADA



### Peligro - Atención

**Está prohibido recargar el robot en ambientes explosivos o inflamables.**

1. Dar alimentación eléctrica a la base de recarga y asegurarse de que las placas de recarga estén limpias.
2. Colocar el robot dentro de la estación de recarga sin encenderlo.
3. Comprobar que los pomos de recarga hagan contacto con las placas de recarga y que la pantalla se encienda mostrando el nivel de carga de la batería.
4. Una vez completada la recarga (unas 6 horas) quitar el robot de la estación de recarga.
5. Colocar el robot en un lugar protegido y seco, con una temperatura ambiente adecuada (de 10 a 20 °C) y a la que no puedan acceder fácilmente los niños, animales, otros cuerpos extraños, etc.



ES

## CONSEJOS PARA LA UTILIZACIÓN

A continuación se enumeran algunas indicaciones a cumplir durante el uso del robot:

- incluso tras documentarse de manera adecuada, durante el primer uso simular algunas maniobras para individuar los mandos y las funciones principales;
- controlar el apriete de los tornillos de fijación de los órganos principales;
- efectuar frecuentemente el corte del terreno para evitar el crecimiento excesivo del césped;
- no utilizar el robot para cortar césped con una altura superior a 1 cm (0,40 ") con respecto a la cuchilla de corte. En caso de césped alto, alzar la cuchilla de corte para bajarla de manera gradual en los días posteriores;
- si el terreno está equipado con un sistema de regado automático, programar el robot de tal manera que regrese a la estación de recarga al menos 1 hora antes del inicio del regado;
- comprobar la pendiente del terreno y asegurarse de que no supere los valores máximos permitidos para que el uso del robot no genere peligros;
- aconsejamos programar el robot de manera que no trabaje más de lo necesario, valorando también el diferente crecimiento del césped en las diferentes estaciones, para no someterlo a un desgaste inútil y disminuir la duración de las baterías;
- durante el funcionamiento del robot, para evitar riesgos para la seguridad, asegurarse de que en el área operativa no haya personas (en especial niños, ancianos o minusválidos) ni animales domésticos. Para evitar dicho riesgo, se aconseja programar la actividad de producción del robot en horarios adecuados.



**Importante**

Durante las operaciones de mantenimiento, usar las protecciones individuales indicadas por el Fabricante, especialmente cuando se interviene en la cuchilla. Antes de efectuar las operaciones de mantenimiento, asegurarse de que el robot se haya parado en condiciones de seguridad (véase “Parada de seguridad del robot”).

**TABLA INTERVALOS DE MANTENIMIENTO PROGRAMADO**

Frecuencia	Componente	Tipo de intervención	Referencia
Cada semana	Cuchilla	Limpiar y controlar la eficiencia de la cuchilla. Si la cuchilla está doblada a causa de un choque o si está muy desgastada, sustituirla	Véase “Limpieza robot” Véase “Sustitución cuchilla”
	Pomos recarga baterías	Limpiar y eliminar las posibles oxidaciones	Véase “Limpieza robot”
	Placas de contacto	Limpiar y eliminar las posibles oxidaciones	Véase “Limpieza robot”
	Sensor lluvia	Limpiar y eliminar las posibles oxidaciones	Véase “Limpieza robot”
Cada mes	Robot	Efectuar la limpieza	Véase “Limpieza robot”
Una vez al año o al final de la temporada de corte	Robot	Efectuar la revisión periódica en un centro de asistencia autorizado	Véase “Inactividad prolongada y restablecimiento de la marcha”

ES

## LIMPIEZA ROBOT

1. Parar el motor en condiciones de seguridad (véase “Parada de seguridad del robot”).



### Cautela - Advertencia

**Usar guantes de protección para evitar peligros de cortes en las manos.**

2. Limpiar todas las superficies externas del robot con una esponja mojada en agua tibia y jabón neutro y bien escurrida para quitar el exceso de agua antes del uso.



### Cautela - Advertencia

**El uso excesivo de agua puede causar infiltraciones dañando los componentes eléctricos.**

3. No utilizar disolventes o gasolina para no dañar las superficies barnizadas ni los componentes de plástico.
4. No lavar las partes internas del robot ni utilizar chorros de agua bajo presión para no dañar los componentes eléctricos y electrónicos.



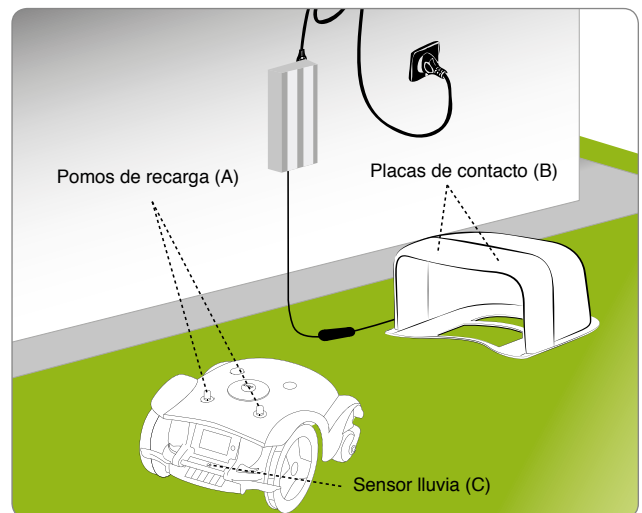
ES



### Cautela - Advertencia

**Para no dañar los componentes eléctricos y electrónicos de manera irreversible, no sumergir el robot, ni parcial ni totalmente, en agua ya que no es estanco.**

5. Controlar la parte inferior del robot (zona cuchilla de corte, ruedas anteriores y posteriores), utilizar un cepillo para quitar las incrustaciones y/o los residuos que podrían estorbar el buen funcionamiento del robot.
6. Quitar posibles restos de hierba y follaje de la zona de la empuñadura del robot.
7. Limpiar los pomos de recarga de baterías (A), las placas de contacto (B) y eliminar posibles oxidaciones o residuos debidos a los contactos eléctricos con un paño seco y, si es necesario, con papel de lija de grano fino.
8. Limpiar el sensor de lluvia (C) y eliminar restos de suciedad o posibles oxidaciones.
9. Quitar del interior de la estación de recarga los residuos acumulados.



### AVERÍAS, CAUSAS Y REMEDIOS

Las informaciones indicadas a continuación, tienen la función de ayudar en la identificación y corrección de posibles anomalías y funcionamientos incorrectos que podría producirse durante el uso. Algunas averías pueden ser resueltas por el usuario, otras requieren una precisa competencia técnica o capacidades específicas y deben ser realizadas exclusivamente por personal cualificado con experiencia reconocida y adquirida en el sector específico de intervención.


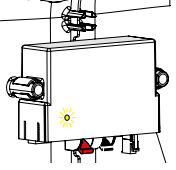


#### Cautela - Advertencia

**Parar el robot en condiciones de seguridad (ver “Parada de seguridad del robot”) en caso de que sea necesario inspeccionar el robot para evitar el peligro de puesta en marcha imprevista de la cuchilla.**

Inconveniente	Causas	Remedios	
El robot es muy ruidoso	Cuchilla de corte dañada	Sustituir la cuchilla por una nueva (véase “Sustitución cuchilla”)	
	Cuchilla de corte atascada por residuos (cintas, cuerdas, fragmentos de plástico, etc.)	Parar el robot en condiciones de seguridad (véase “Parada de seguridad del robot”). Desatascar la cuchilla  <b>Cautela - Advertencia</b>  <b>Usar guantes de protección para evitar peligros de cortes en las manos</b>	
	El arranque del robot se produce en presencia de obstáculos no previstos (ramas caídas, objetos olvidados, etc.)	Parar el robot en condiciones de seguridad (véase “Parada de seguridad del robot”)  Quitar los obstáculos y volver a arrancar el robot (véase “Puesta en servicio - Modo automático”)	
	Motor eléctrico averiado	Reparar o sustituir el motor en el Centro de Asistencia autorizado más cercano	
	Césped demasiado alto		Aumentar la altura del corte (véase “Reglaje altura del corte”)
			Efectuar un corte preliminar del área con una cortadora de césped normal
El robot no se coloca correctamente dentro de la estación de recarga	Posición errónea del alambre perimetral del cable de alimentación de la estación de recarga	Verificar la conexión de la estación de recarga (véase “Instalación estación de recarga y del alimentador”)	
	Hundimiento del terreno cerca de la estación de descarga	Colocar la estación de recarga en una superficie plana y estable (véase “Planificación instalación equipo”)	
El robot se comporta de manera anómala alrededor de los arriates	Alambre perimetral colocado erróneamente	Recolocar el alambre perimetral correctamente (sentido horario) (véase “Colocación alambre perimetral”)	
El robot trabaja durante horarios incorrectos	Reloj configurado erróneamente	Volver a configurar el reloj del robot (véase “Modalidades de programación”)	
	Horario de trabajo configurado erróneamente	Volver a configurar el horario de trabajo (véase “Modalidades de programación”)	
El robot no efectúa el regreso veloz	Regreso veloz no establecido correctamente	Controlar la posición exacta del regreso veloz (véase “Preajuste de regreso veloz del robot a la estación de recarga”)	

Inconveniente	Causas	Remedios
El área de trabajo no se corta completamente	Horas de trabajo insuficientes	Prolongar el horario de trabajo (véase “Modalidades de programación”)
	Cuchilla de corte con incrustaciones y/o residuos	Parar el robot en condiciones de seguridad (véase “Parada de seguridad del robot”)  <b>Cautela - Advertencia</b> <b>Usar guantes de protección para evitar peligros de cortes en las manos</b> Limpiar la cuchilla de corte
	Cuchilla de corte desgastada	Sustituir la cuchilla con un recambio original (véase “Sustitución de la cuchilla”)
	Área de la zona de trabajo excesiva respecto a la capacidad efectiva del robot	Adecuar el área de trabajo (véase “Datos técnicos”)
	Las baterías están a punto de agotar su ciclo de vida	Sustituir las baterías con recambios originales (véase “Sustitución baterías”)
	La recarga de las baterías no se produce de modo completo	Limpiar y eliminar las posibles oxidaciones de los puntos de contacto de las baterías (véase “Limpieza del robot”) Recargar las baterías durante al menos 12 horas
El área secundaria no está cortada completamente	Programación errónea	Programar correctamente el área secundaria (véase “Modalidades de programación”)
En la pantalla aparece “Service”	Es necesario efectuar la revisión periódica del robot	Contactar al centro de asistencia más cercano
En la pantalla aparece “Levantamiento”	El robot aparece como levantado del suelo.	Comprobar que el robot no haya sido bloqueado u obstruido por algún objeto. Limpiar y eliminar posibles restos de hierba bajo el casco que puedan obstruir los sensores (ver “Limpieza robot”)
En la pantalla aparece “Sin Señal”	El alambre perimetral no está conectado correctamente (rotura del cable, falta de conexión eléctrica, etc.)	Controlar la funcionalidad de la alimentación eléctrica, la conexión correcta del alimentador y el de la estación de recarga (véase “Colocación estación de recarga y del alimentador”)
En la pantalla aparece “Fuera perímetro”	Pendiente excesiva del terreno	Delimitar el área con pendiente excesiva (véase “Planificación instalación equipo”)
	Alambre perimetral colocado erróneamente	Verificar que el alambre se instale correctamente (profundidad excesiva, cercanía a objetos metálicos, distancia entre el alambre que delimita dos elementos inferiores a 70 cm etc.) (véase “Planificación instalación equipo”)
	Alambre perimetral de delimitación áreas internas (arriates, arbustos, etc.) colocado en sentido horario	Recolocar el alambre perimetral correctamente (sentido horario) (véase “Colocación alambre perimetral”)
	Alimentador sobrecalentado	Adoptar soluciones adecuadas para reducir la temperatura del alimentador (airear o modificar la zona de instalación, etc.) (véase “Planificación instalación equipo”)
	La transmisión de las ruedas no es correcta	Controlar y, si es necesario, fijar correctamente las ruedas

Inconveniente		Causas	Remedios
En la pantalla aparece "Error rueda"		Terreno abrupto o con obstáculos que impiden el movimiento	Verificar que el terreno a cortar sea uniforme y no tenga baches, piedras u otros obstáculos. En caso contrario, efectuar las operaciones de limpieza necesarias (véase "Preparación y Delimitación de las Áreas de Trabajo (principales y secundarias)")
		Uno o ambos motores que accionan la transmisión de las ruedas en avería	Reparar o sustituir el motor en el Centro de Asistencia autorizado más cercano
En la pantalla aparece "Hierba alta" o "Error cuchilla"		Cuchilla de corte dañada	Sustituir la cuchilla por una nueva (véase "Sustitución cuchilla")
		Cuchilla de corte atascada por residuos (cintas, cuerdas, fragmentos de plástico, etc.)	Parar el robot en condiciones de seguridad (véase "Parada de seguridad del robot")  <b>Cautela - Advertencia</b> <b>Usar guantes de protección para evitar peligros de cortes en las manos</b> Desatascar la cuchilla
		El arranque del robot se produce en presencia de obstáculos no previstos (ramas caídas, objetos olvidados, etc.)	Parar el robot en condiciones de seguridad (véase "Parada de seguridad del robot") Quitar los obstáculos y volver a arrancar el robot (véase "Puesta en servicio - Modo automático")
		Motor eléctrico averiado	Reparar o sustituir el motor en el Centro de Asistencia autorizado más cercano
		Césped demasiado alto	Aumentar la altura de corte (véase "Reglaje altura de corte"). Efectuar un corte preliminar del área con una cortadora de césped normal
En la pantalla aparece "WatchdogError"		El sistema interno de seguridad de software se ha activado	Apagar y volver a encender el robot. En el caso en que el problema persista, contactar con el centro de asistencia autorizado más cercano
En la pantalla aparece "Vuelco"		El robot se encuentra en una pendiente superior a los límites permitidos	Excluir delimitando el área con la pendiente superior a los límites permitidos
	El led (C) no se enciende	Falta la tensión de alimentación	Verificar la correcta conexión a la toma de corriente del alimentador
		Fusible interrumpido	Sustituir el fusible en el Centro de Asistencia autorizado más cercano.
	El led (C) del transmisor está encendido	Alambre perimetral interrumpido	Parar el robot en condiciones de seguridad (véase "Parada de seguridad del robot"). Desconectar la toma de corriente del alimentador. Efectuar el enlace del alambre perimetral



#### Importante

Realizar las operaciones de sustitución y reparación según las indicaciones dadas por el fabricante, o dirigirse al Servicio de Asistencia, cuando dichas intervenciones no estén indicadas en el manual.

### SUSTITUCIÓN BATERÍAS



#### Importante

Sustituir las baterías en un centro de asistencia autorizado.

### SUSTITUCIÓN DE LA CUCHILLA

1. Parar el robot en condiciones de seguridad (véase “Parada de seguridad del robot”).



#### Importante

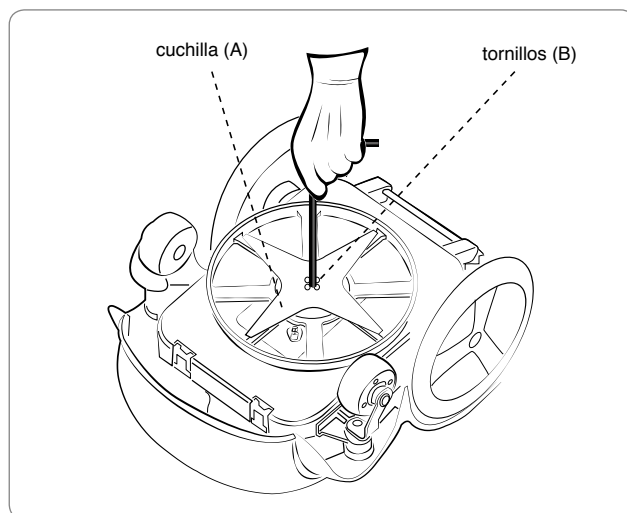
Usar guantes de protección para evitar peligros de cortes en las manos.

Para su sustitución, usar exclusivamente la cuchilla original adecuada para el aparato.

**MODELO:** Autoclip 528 S, Autoclip 530 SG

**Código de la cuchilla de corte:** 122104112/0

2. Volcar el robot y apoyarlo de manera que no dañe el capó de cobertura.
3. Aflojar los tornillos (B) para desmontar la cuchilla (A).
4. introducir una nueva cuchilla y apretar los tornillos.
5. Volcar el robot en posición de funcionamiento.



## DESGUACE DEL ROBOT

- Este producto, al final de su vida útil, se clasifica como RAEE (residuos de aparatos eléctricos y electrónicos), por lo cual se prohíbe eliminarlo en calidad de residuo doméstico normal, residuo urbano mixto (no diferenciado), o residuo urbano separado (diferenciado).
- El usuario, al eliminarlo, debe asegurarse de que el producto se recicle respetando los requisitos legales locales; en particular, debe obligatoriamente separar los componentes eléctricos y electrónicos y eliminarlos en modo diferenciado en los correspondientes centros de recogida autorizados para la recogida de RAEE, o bien entregar el producto en buen estado al vendedor en el momento de efectuar una nueva compra. La eliminación ilegal de Residuos de Aparatos Eléctricos y Electrónicos (RAEE) se castiga con sanciones establecidas por las legislaciones vigentes en el territorio en que se comprueba la infracción.
- La presencia de sustancias peligrosas en los aparatos eléctricos y electrónicos tiene un potencial efecto nocivo en el medio ambiente y en la salud humana, por lo cual es fundamental el papel del usuario a la hora de contribuir a la reutilización, para el reciclaje o cualquier otra forma de recuperación de los RAEE.
- Todos los componentes, que deben separarse y eliminarse en modo específico, están marcados con una señal específica.



ES



### Peligro - Atención

**RAEE- Los residuos de aparatos eléctricos y electrónicos (RAEE) pueden contener sustancias peligrosas con efectos potencialmente nocivos para el medio ambiente y para la salud de las personas. Es obligatorio efectuar la eliminación de los RAEE en modo correcto y sólo en los centros de recogida para ello dispuestos.**

- Embalaje - El embalaje del producto está hecho con materiales reciclables y debe someterse a eliminación en modo sostenible en los contenedores de recogida para ello dispuestos o en los correspondientes centros de recogida autorizados.
- Baterías - Las baterías viejas o agotadas contienen sustancias nocivas para el medio ambiente y para la salud humana, de modo que no deben eliminarse con los residuos domésticos normales. El usuario tiene la obligación de eliminar las baterías en modo sostenible en los contenedores de recogida para ello dispuestos en los correspondientes centros autorizados para la recogida.



**ZUCCHETTI Centro Sistemi S.p.A. Via Lungarno 305/A Terranuova B.ni (AR) ITALY**

declara bajo su propia responsabilidad que el producto:

robot cortacésped automático alimentado con batería, modelos 7250DE0, 7250EL0, es conforme a los requisitos esenciales de seguridad, salud y protección del medio ambiente previstos por las siguientes directivas de la Unión Europea:

**directiva de máquinas 2006/42/CE, directiva de compatibilidad electromagnética 2014/30/UE, directiva rohs 2011/65/CE, directiva raEE 2012/19/UE, directiva de emisión acústica ambiental 2005/88/CE;**

es conforme a las siguientes normas armonizadas:

CEI EN 50338:2007-06 (**seguridad**) (para las partes aplicables);

CEI EN 60335-1:2013-01 y EN 60730-1:2011 (seguridad);

CEI EN 55014-1:2008-01+A1:2010-10+A2:2012-02 (**emisión**);

CEI EN 61000-3-2:2007-04 +A1,A2:2011-09 y CEI EN 61000-3-3:2009-09 (**emisión**);

CEI EN 55014-2:1998-10+A1:2002-08+A2:2009-08 (**inmunidad**);

CEI EN 61000-4-2:2011-04, CEI EN 61000-4-4:2006-01+A1:2010-09, CEI EN 61000-4-5:2007-10, CEI EN 61000-4-

6:2011-10 y CEI EN 61000-4-11:2006-02 (**inmunidad**);

CEI EN 60529:1997-07+A1:2000-06 (**grados de protección de los envoltorios**);

EN 50419:2006 (WEEE - Marca de los aparatos);

es conforme a las siguientes normas no armonizadas:

EN 50636-2-107:2015 (**Normas particulares para los robot cortacésped alimentados con batería**);

IEC 61508-3:2010 (**seguridad funcional software**);

declara además que, conforme a la directiva 2005/88/CE, el nivel LWA de potencia sonora sobre una muestra significativa es de 74.0 dB  $\pm$  0.7 dB (ponderado en curva A y referido a 1 pW), que el nivel LWA de potencia sonora garantizada es inferior a 75 dB (ponderado en curva A y referido a 1 pW) y que los legajos técnicos, conforme al sentido de las directivas 2005/88/CE y 2006/42/CE se han depositado en Zucchetti Centro Sistemi S.p.A. via Lungarno 305/a, Terranuova B.ni (ar), Italia.

Terranuova B.ni 01/12/2016

Bernini Fabrizio  
(Director Gerente)





## INNHALDSFORTEGNELSE

<b>Generell informasjon</b> .....	<b>2</b>
Formål med håndboken.....	2
Identifikasjon av produsenten og apparatet.....	3
<b>Sikkerhetsinformasjon</b> .....	<b>3</b>
Sikkerhetsregler.....	3
Sikkerhetsanordninger.....	4
Sikkerhetssignaler.....	5
<b>Teknisk informasjon</b> .....	<b>6</b>
Tekniske data.....	6
Generell beskrivelse av apparatet.....	7
<b>Montering</b> .....	<b>9</b>
Innpakning og utpakking.....	9
Planlegging av anleggets installasjon.....	9
Definering av kantledningens bane.....	11
Metode for å returnere til ladestasjonen.....	11
Oppsett for rask retur av roboten til ladestasjonen.....	12
Forberedelse og avgrensning av arbeidsområdene.....	13
Installasjon av kantledningen.....	17
Installasjon av ladestasjonen og strømforsyningsenheten.....	18
<b>Justeringer</b> .....	<b>20</b>
Påbud ved bruk.....	20
Justerings av klippehøyden.....	20
<b>Bruk og virkemåte</b> .....	<b>21</b>
Påbud for bruk.....	21
Beskrivelse styrepanel og oversikt over menyene.....	21
Første gangs innstilling.....	23
Adgang til menyen.....	23
Innstilling av meny – programmeringsmodus.....	24
Oppstart - automatmodus.....	28
Sikker stans av roboten.....	28
Automatisk retur til ladestasjonen.....	28
Bruk av roboten på lukkede områder som ikke er utstyrt med ladestasjon.....	29
Fremvisning i displayet under arbeidet.....	30
Langvarig inaktivitet og klargjørelse før oppstart.....	30
Opplading av batterier ved lang tids uvirksomhet.....	31
Bruksråd.....	31
<b>Ordinært vedlikehold</b> .....	<b>32</b>
Anbefalinger for vedlikehold.....	32
Tabell over intervaller for planlagt vedlikehold.....	32
Rengjøring av roboten.....	33
Feilsøking.....	34
<b>Feil, årsaker og løsninger</b> .....	<b>34</b>
<b>Utskifting av deler</b> .....	<b>37</b>
Anbefalinger for utskifting av deler.....	37
Utskifting av batterier.....	37
Utskifting av knivblad.....	37
Deponering av roboten.....	38
<b>Ef-samsvarserklæring</b> .....	<b>39</b>

NO

Det er forbudt å reproducere (også delvis) dette dokumentet uten å ha mottatt skriftlig tillatelse fra produsenten. Produsenten har forpliktet seg til en policy som innebærer kontinuerlige forbedringer, og forbeholder seg retten til å endre dette dokumentet uten å være pliktig å gi beskjed på forhånd så langt dette ikke utgjør noen fare for sikkerheten.  
© 2008 - Tekst, illustrasjoner og layout av: Tipolito La Zecca. Teksten kan reproduseres helhetlig eller delvis på den betingelsen at forfatteren blir sitert.

### FORMÅL MED HÅNDBOKEN

- Denne håndboken, som er en vesentlig del av apparatet, har blitt utarbeidet av produsenten for å gi nødvendige opplysninger til dem som er berettiget til å bruke apparatet i dets forutsette levetid.
- I tillegg til å ivareta en god bruksteknikk, skal mottakerne av opplysningene lese dem nøye og overholde det som står skrevet omhyggelig.
- Disse opplysningene har blitt utgitt av produsenten på originalspråket (italiensk) og kan bli oversatt til andre språk for å tilfredsstille lovmessige og/eller kommersielle krav.
- Ved å lese disse opplysningene vil man kunne unngå å sette personers helse og sikkerhet i fare, og å forårsake økonomiske tap.
- Oppbevar denne håndboken på en kjent plass som er lett tilgjengelig under hele apparatets levetid, slik at den alltid er tilgjengelig når det oppstår behov for å konsultere den.
- Det kan hende at enkelte opplysninger og illustrasjoner som er oppgitt i denne håndboken ikke samsvarer perfekt med ditt apparat, men det vil ikke gå ut over apparatets funksjon.
- Produsenten forbeholder seg retten til å utføre endringer uten plikt til å forelegge noen form for meddelelse på forhånd.
- For å fremheve enkelte deler av teksten som er spesielt viktig og for å indikere enkelte viktige spesifikasjoner, har man tatt i bruk noen symboler hvis betydning er beskrevet nedenfor.



#### Fare - Advarsel

Symbolet indikerer svært farlige situasjoner som kan sette personers helse og sikkerhet i fare hvis de blir oversett.



#### Forsiktig - Forholdsregler

Symbolet indikerer at det er nødvendig å opptre på en hensiktsmessig måte for å unngå å sette personers helse og sikkerhet i fare eller forårsake økonomiske tap.



#### Viktig

Symbolet indikerer spesielt viktig teknisk informasjon som ikke må bli oversett.

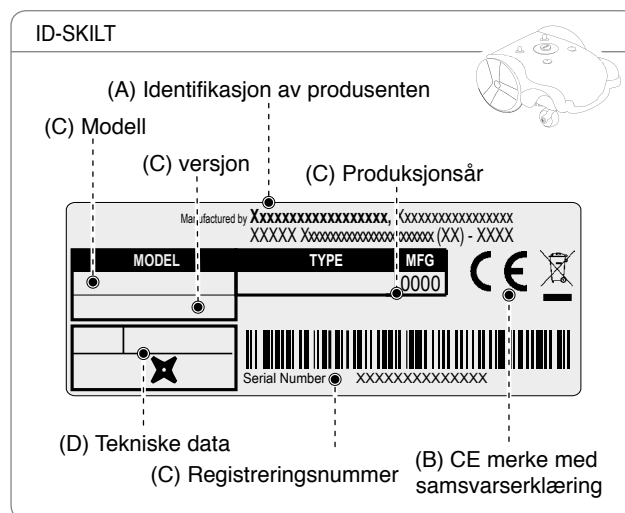
## IDENTIFIKASJON AV PRODUSENTE OG APPARATET

Det illustrerte ID-skiltet er festet direkte på apparatet. På skiltet finnes referanser og alle uunnværlige indikasjoner som gjelder sikkerhet under drift.

For ethvert behov skal du henvende deg til produsentens servicesenter eller til et av de autoriserte sentrene.

Ved alle forespørsler om teknisk assistanse, skal opplysningene som er oppgitt på ID-skiltet, anslagsvis antall driftstimer og type feil som har oppstått indikeres.

- A. Identifikasjon av produsenten.
- B. CE merke med samsvarserklæring.
- C. Modell og versjon/registreringsnummer/produksjonsår.
- D. Tekniske data: Spenning, Strøm, Beskyttelsesgrad, Vekt, Klippebredde.



NO

## SIKKERHETSINFORMASJON

Produsenten har lagt spesiell vekt på de aspektene som kan medføre fare for sikkerhet og helse til de personene som bruker utstyret. Formålet med disse opplysningene er å gjøre brukerne oppmerksomme på at de må utvise spesiell oppmerksomhet for å unngå farer av enhver art.



### SIKKERHETSREGLER



### DETTE PRODUKTET ER UTSTYRT MED KUTTEBLAD OG ER IKKE ET LEKETØY!

- Les hele håndboken nøye, spesielt de opplysningene som berører sikkerhet, og pass på at du har forstått alt innholdet. Bruk utstyret bare til de formål produsenten har konstruert den for. Anvisningen for bruk, vedlikehold og reparasjoner må overholdes til punkt og prikke.
- Under bruk av roboten se til at det ikke befinner seg noen innenfor dens arbeidsområde, spesielt barn, eldre, uføre og husdyr. I motsatt tilfelle anbefales det å programmere robotens aktivitet til et tidspunkt det ikke oppholder seg personer inne på området. Overvåke apparatet dersom du vet at det befinner seg husdyr, barn eller andre personer i nærheten. Hvis en person eller et dyr befinner seg på robotens rute, skal sistnevnte stanses øyeblikkelig.
- På arbeidsområder som ligger ved siden av offentlige eller private arealer som ikke er innhegnet av et gjerde det er vanskelig å komme over, skal apparatet overvåkes under bruk.
- Denne roboten er ikke ment til å skulle benyttes av barn eller personer med reduserte fysiske, sanse- eller mentale evner eller som ikke har tilstrekkelig erfaring og/eller kjennskap til den, hvis de da ikke overvåkes av en person som er ansvarlig for sikkerheten deres eller hvis de har mottatt anvisninger om bruk av anordningen. Barn må holdes under oppsyn slik at man forvisser seg om de ikke leker med apparatet.
- Ikke tillat at roboten benyttes av personer som ikke har kjennskap til driften av den og hvordan den virker.
- Teknikerne som utfører vedlikeholdsinngrep eller reparasjoner må ha fullstendig kjennskap til robotens spesifikke egenskaper og sikkerhetsforskriftene som gjelder for den. Før roboten tas i bruk, må brukerveiledningen leses nøye og man må passe på at de respektive anvisningene forstås.
- Bruk kun originale reservedeler, ikke endre på robotens design, ikke tukle med sikkerhetsanordningene som er installert på maskinen, ikke sett dem ut av bruk, ikke fjern dem eller bypassere dem. Produsenten fraskriver seg ethvert ansvar dersom ikke-originale reservedeler benyttes. Manglende overholdelse av dette kravet kan medføre alvorlige risikoer for personenes sikkerhet og helse.

- Kontrollere at det ikke finnes leketøy, redskaper, grener, klær eller andre gjenstander på plenen som kan ødelegge knivbladene. Eventuelle gjenstander på plenen kan også skade eller medføre at roboten stanser.
- Tillat aldri at noen setter seg oppå roboten. Løft aldri roboten for å undersøke knivbladet eller for å transportere den når den er i gang. Ikke stikk armene/hendene under utstyret når det er i bevegelse.
- Ikke bruk roboten når vanningsystemet er i bruk. I dette tilfellet programmerer roboten og vanningsystemet slik at de ikke virker samtidig. Ikke vask roboten med høytrykksspyling og ikke senk den ned i vann, verken helt eller delvis, da den ikke er vanntett.
- Koble fra strømtilførselen og sett i gang sikkerhetsanordningen før man utfører hvilket som helst inngrep med justering eller vedlikehold som kan gjøres av brukeren. Bruk personlig verneutstyr som foreskrevet av produsenten. Spesielt, når man skal arbeide på kuttebladet, må man bruke vernehansker.
- Rengjøring og vedlikehold som skal utføres av brukeren må ikke gjøres av barn dersom disse ikke er under tilsyn.
- Ikke bruk roboten hvis kuttebladet er ødelagt. Kuttebladet må skiftes ut.
- Ikke bruk roboten hvis det øvre dekselet er ødelagt. Skulle dekselet ha mekaniske skader må det skiftes ut.
- Ikke bruk roboten hvis transformatorens mateledning er ødelagt. En skadet ledning kan medføre kontakt med strømførte deler. Den strømførende kabelen skal den skiftes ut av produsenten eller vedkommendes tekniske assistanse eller av kyndig personale med lignende kvalifikasjoner, slik at enhver fare unngås.
- Se over og kontrollere roboten med jevnlig mellomrom for å se til at bladet, monteringsskruene og kuttemekanismene ikke er slitte eller skadde. Se til at alle muttere, bolter og skruer er strammet til for å garantere at roboten er i god operativ tilstand.
- Det er absolutt forbudt å bruke og å lade roboten på områder med fare for eksplosjon og i lettantennelige miljøer.
- Bruk bare batterilader og transformator som leveres av produsenten. En feilaktig bruk kan medføre elektrisk støt, overoppheting eller tap av etsende væsker fra batteriet. I tilfelle det kommer ut væske skal batteriet vaskes med vann / nøytraliserende middel. I tilfelle kontakt med øynene må lege oppsøkes.

---

## SIKKERHETSANORDNINGER

---

### 1. Støtfanger

Ved støt mot et massivt objekt som er høyere enn 10 cm, aktiveres støtsensoren, slik at roboten blokkerer bevegelsen i den retningen, og beveger seg bakover for å unngå hinderet.

### 2. Hellingsmåler

Hvis roboten arbeider i en skråning som heller mer en det som er forutsett i de tekniske spesifikasjonene, eller hvis roboten velter, stoppes knivbladet.

### 3. Nødstoppbryter

Finnes på kontrollpanelet, er merket med "STOP", og er større enn de andre betjeningene på tastaturet. Når man trykker på denne knappen under drift, vil robotgressklipperen stoppe opp øyeblikkelig og kniven blokkeres.








### 4. Overstrømsbeskyttelse

Hver av motorene (kniv og hjul) overvåkes kontinuerlig for enhver situasjon som kan føre til overoppheting under drift. Hvis det skulle oppstå overstrøm i motoren til hjulene vil roboten forsøke å bevege seg i motsatt retning. Hvis overstrømmen vedvarer stopper roboten og varsler om feilen. Hvis overstrømmen oppstår i motoren til knivbladet finnes det to typer inngrep tilgjengelig. Hvis parametrene inngår i den første gruppen vil roboten utføre ulike manøvrer for å løsne knivbladet. Hvis overstrømmen er i beskyttelsesgruppen vil roboten stoppe opp og varsle om motorfeilen.

### 5. Sensor for fraværende signal

Dersom signalet mangler, vil roboten stanses automatisk.

## SIKKERHETSSIGNALER

	<p>Les nøye og forstå bruksanvisningen før maskinen tas i bruk.</p>		<p>Hold sikker avstand til maskinen under bruk.</p> <p>Pass på at det ikke finnes personer (spesielt barn, eldre eller funksjonshemmede) og husdyr i arbeidsområdet mens roboten er i drift. Hold barn, husdyr og andre personer på sikker avstand når maskinen er i drift. For å unngå denne risikoen, er det tilrådelig å programmere robotens produktive arbeid til de mest egnede tidene.</p>
	<p>Ikke ta på det roterende knivbladet, og ikke legg hendene og føttene under apparatet mens det er i bevegelse. Vent til knivbladet og de bevegelige delene har stoppet helt opp før det utføres inngrep.</p>	 	<p>Advarsel! Ikke bruk vannstråler til å rengjøre eller vaske maskinen.</p> <p>Pass på at det ikke finnes personer (spesielt barn, eldre eller funksjonshemmede) og husdyr i arbeidsområdet mens roboten er i drift. Hold barn, husdyr og andre personer på sikker avstand når maskinen er i drift. For å unngå denne risikoen, er det tilrådelig å programmere robotens produktive arbeid til de mest egnede tidene.</p>
	<p>Ikke stig opp på maskinen.</p>		
	<p>Koble inn sikkerhetsanordningen før det utføres oppgaver på maskinen eller før den løftes.</p>		

**NO**

## TEKNISKE DATA

Beskrivelse	Modell		
	Autoclip 528 S		Autoclip 530 SG
	7250DE0		7250EL0
Maksimalt anbefalt størrelse på overflaten som kan klippes			
Roboten (*)	m <sup>2</sup> (sq ')	2600 (27976')	3200 (34432')
<b>Egenskaper</b>			
Mål (B x A x P)	mm	890x440x700	
Robotens vekt inkl. Batteri	kg	15,3	
Klippehøyde (Min-Maks)	mm (")	25-70 (0,99 - 2,76 ")	
Diameter kniv	mm (")	290 (11,42 ")	
Motorer		uten børster	
Knivens hastighet	RPM	3000 Vedlikehold	
Fremdriftshastighet	Meter/minutt	30 (98.43')	
Maksimal helling som kan styres og som anbefales (*)	%	45% Tillatt, avhengig av gressdekkets forfatning og hvilke tilbehør som er montert. 35% maksimal styrbar og anbefalt helling Ved jevne plenforhold. 20% I nærheten av ytterkanten eller kantledningen.	
Utetemperatur for drift	Max °C	<b>ROBOT</b> -10°(14 F.) (Min) +50° (122 F.) (Maks) <b>BATTERILADER</b> -10°(14 F.) (Min) +40° (104 F.) (Maks)	
Målt lydeffektnivået	dB(A)	70(Maks) 65 (pleie av plenen)	
Vannbeskyttelsesgrad	IP	IP44	
Elektriske egenskaper			
Strømforsyningsenhet (for litiumbatteri)		Inngang: 100 - 240 V~; 2 A - 1 A; 50/60 Hz; Klasse 1 Utgang: 29.4 V ===; 5.0 A	
Type akkumulatører og oppladbare batterier			
Oppladbart Li-ion batteri (nominell spenning)		25.9V 1x7.5Ah	
Motorer		29.4 Vcc - 5.0 A	
Gjennomsnittlig varighet av lading	hh:mm	2:30	
Gjennomsnittlig arbeidsvarighet etter en komplett ladesyklus (*)	hh:mm	3:30	
<b>Sikkerhetsstopp av kniven</b>			
Veltesensor		standardutstyr	
Nødknapp		standardutstyr	

(\*) Avhengig av gressets forfatning og gressdekket.



## Utstyr som følger med / ekstrautstyr / funksjoner

Betjente områder inkl. hovedområdet		4	
Regnsensor		standardutstyr	
Eco Mode Autoprogrammering (patentert)		standardutstyr	
Connect module (GPS, GPRS)		ikke tilgjengelig	standardutstyr
Metode for å returnere til ladestasjonen		"V-Meter" - "follow wire"	
Maks. lengde på kantledningen (anslagsvis, utregnet med utgangspunkt i en regelmessig omkrets)	m (')	1000 (3280')	

(\*) Avhengig av gressets forfatning og gressdekket.

## GENERELL BESKRIVELSE AV APPARATET

Dette apparatet er en robot som er designet og bygd for å klippe plenen i parker og hager automatisk, når som helst på dagen og natten. Det er lite, kompakt, stillegående og lett å transportere.

Roboten kan programmeres til å arbeide på flere ulike områder avhengig av tilstanden til de ulike overflatene som skal klippes: et hovedområde og flere sekundære områder (avhengig av spesifikasjonene til de ulike modellene).

Når roboten er i drift, klipper den det området som er avgrenset med kantledningen.

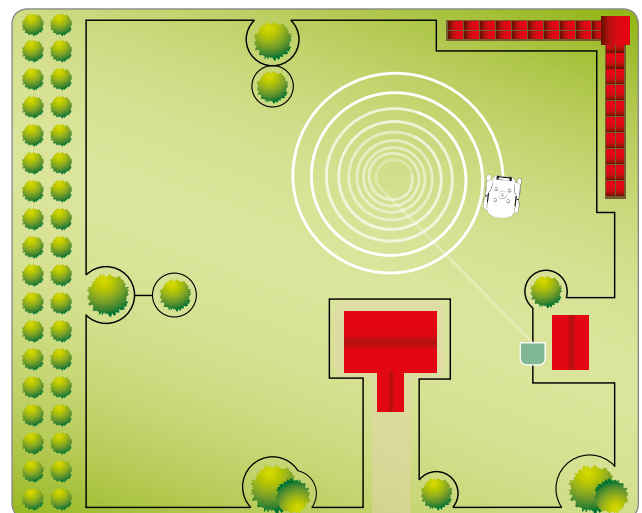
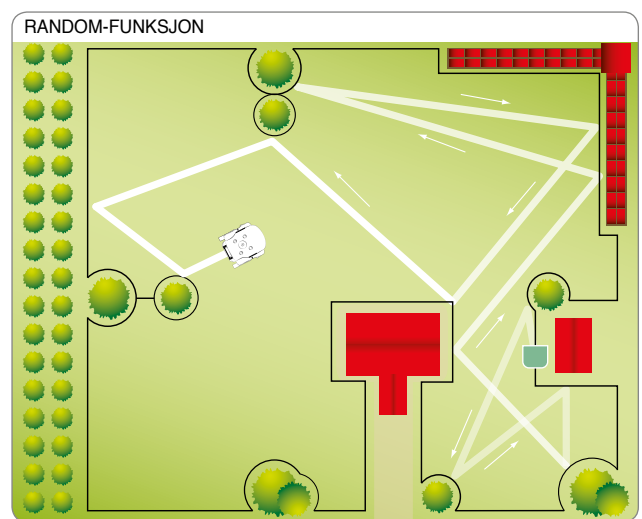
Når roboten påviser kantledningen eller hvis den treffer på et hinder, vil den endre rute tilfeldig og fortsette i den nye retningen.

Basert på funksjonsprinsippet "random", vil roboten foreta en automatisk og komplett klipping av den avgrensede plenen (se figuren).

Roboten kan gjenkjenne tilstedeværelsen av høyere og/eller tykkere gress i et område av hagen, og automatisk sette i gang en spiralformet bevegelse for å stusse plenen perfekt, hvis den anser det som nødvendig.

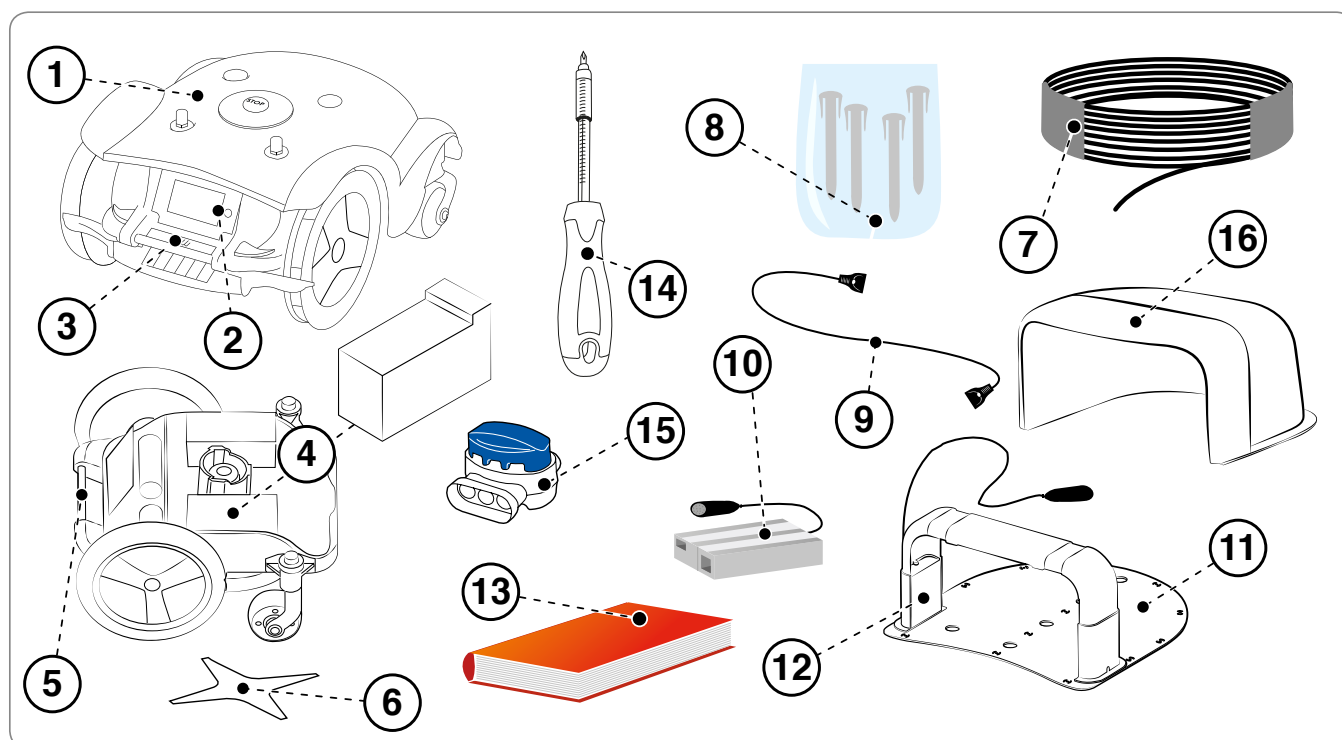
Størrelsen på gressoverflaten som roboten kan klippe avhenger av en rekke elementer:

- robotmodell og monterte batterier;
- områdets utforming (uregelmessige kanter, ujevne overflater, oppstyking av området, etc.);
- plenens utforming (gresstype og høyde, fuktighet, etc.);
- knivbladets tilstand (godt slipt, uten avleiringer og belegg, etc.).



## HOVEDDELER

MODELL		Autoclip 528 S	Autoclip 530 SG
versjon		A	B
①	Robot	✓	✓
②	Betjeningstastatur	✓	✓
③	Regnsensor	✓	✓
④	Batteri	✓	✓
⑤	Håndtak	✓	✓
⑥	Knivblad	✓	✓
⑦	Kveil med kantledning	0	0
⑧	Plugger	20	20
⑨	Strømledning for strømforsyningen	✓	✓
⑩	Strømforsyningsenhet	✓	✓
⑪	Ladestasjon	✓	✓
⑫	Sendere	✓	✓
⑬	Håndbok	✓	✓
⑭	Nøkkel til å regulere klippehøyden	✓	✓
⑮	Koblingsstykke for kantråd	-	-
⑯	Deksel til ladestasjon	-	✓



## INNPAKNING OG UTPAKKING

Apparatet leveres hensiktsmessig innpakket. Ved utpakking skal det tas forsiktig ut, og du skal sjekke at alle komponentene finnes og at de er intakt.



### Forsiktig - Forholdsregler

Hold plastfilm og plastbeholdere unna små barn. Fare for kvelning!.



### Viktig

Oppbevar emballasjen for fremtidig bruk.

## PLANLEGGING AV ANLEGGETS INSTALLASJON

Installasjonen av roboten medfører ikke noen inngrep som er vanskelige å utføre, med den krever litt planlegging på forhånd for å definere det beste området for å installere ladestasjonen, strømforsyningsenheten, og for å merke opp kantledningens bane.

- Ladestasjonen skal være plassert ved plenkanten, fortrinnsvis i det største området, samtidig som det må være lett å nå fra andre deler av plenen. Området der ladestasjonen er installert defineres heretter som "hovedområdet".



### Forsiktig - Forholdsregler

Plasser strømforsyningsenheten i et område som er utenfor barns rekkevidde. For eksempel på en høyde over 160 cm (63 ").



### Forsiktig - Forholdsregler

Sørg for at kun autoriserte personer har tilgang til strømforsyningsenheten.



### Forsiktig - Forholdsregler

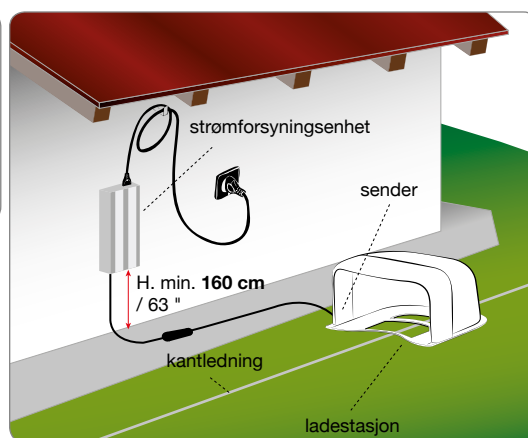
For å kunne foreta den elektriske tilkoblingen må det ha blitt lagt opp et strømuttak i nærheten av installasjonsområdet. Forsikre deg om at tilkoblingen til strømmettet gjøres i samsvar med gjeldende regler. For å arbeide i full sikkerhet med det elektriske anlegget som strømforsyningsenheten skal tilkobles, skal anlegget være utstyrt med et jordingsystem som fungerer korrekt. Kretsen som leveres må beskyttes av en differensialbryter (RCD) med en startstrøm som ikke må overskride 30 mA.



### Viktig

Det er tilrådelig å installere enheten i et elektroskap (utendørs eller innendørs) som er utstyrt med nøkkellås, og som er godt ventilert, slik at man opprettholder korrekt luftsirkulasjon.

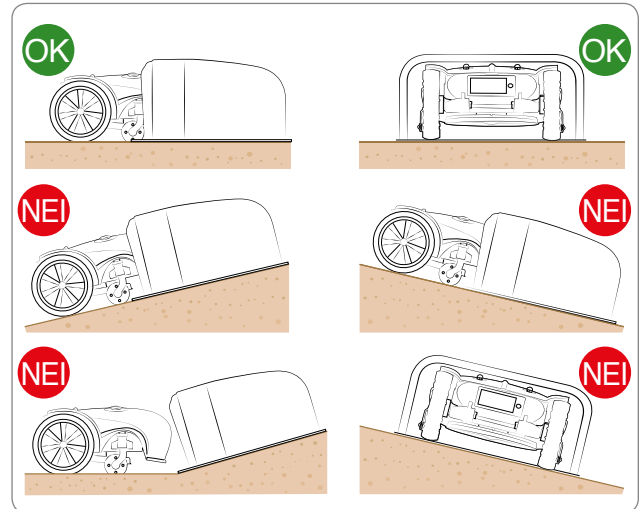
- Roboten må enkelt kunne finne tilbake til ladestasjonen når den har avsluttet arbeidssyklusen, og den vil være startpunktet for en ny arbeidssyklus, og for å nå eventuelle andre arbeidssoner, som heretter defineres som "sekundære områder".
- Plasser ladestasjonen i henhold til følgende regler:
  - plant område.
  - kompakt og stabil flate som garanterer god drenering.
  - fortrinnsvis i det største området av plenen.
  - forsikre deg om at eventuelle vanningsystemer ikke har vannstrålen rettet mot innsiden av ladestasjonen.
  - siden med inngangen til ladestasjonen skal være plassert som vist på bildet for å gjøre det mulig for roboten å komme inn ved å følge kantledningen i klokkes retning.
  - før ladestasjonen skal det være **200 cm** (78,74 ") med rettlinjet strekning.
  - eventuelle stenger eller kanter i metall for innhegning av plenen ved basen som kan forstyrre signalet. Plassere basen på et annet sted i hagen eller flytt den bort fra kanten. Ta kontakt med produsentens kundetjeneste eller et godkjent assistansesenter for ytterligere opplysninger.



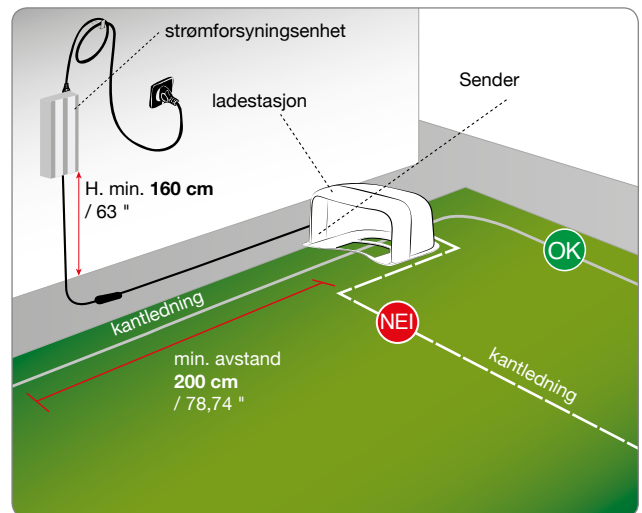
- Ladestasjonen skal være godt festet til bakken. Unngå at det danner seg en kant fremfor inngangen til basen ved eventuelt å plassere en liten kunstgressmatte ved inngangen for å kompensere for kanten. Alternativt kan du delvis fjerne gressdekket og montere basen på linje med gresskanten.
- Ladestasjonen er tilkoblet strømforsyningsenheten med en line som skal legges på avstand fra ladestasjonen på utsiden av klippeområdet.

• Plasser strømforsyningsenheten i henhold til følgende regler:

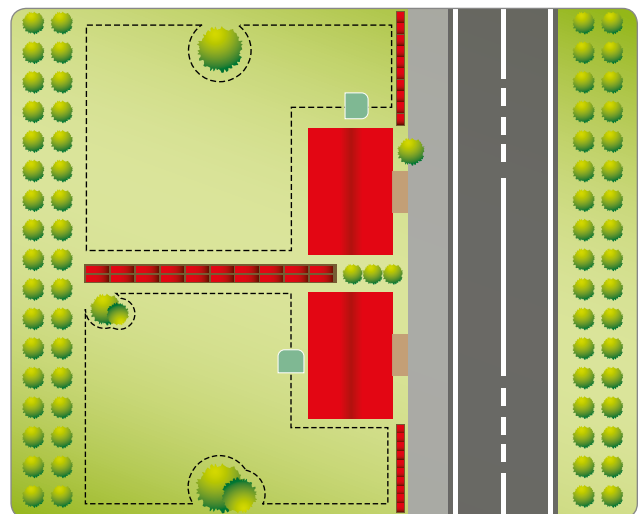
- på et godt ventilert sted, der den er beskyttet mot meteorologiske forhold og direkte sollys;
- fortrinnsvis på innsiden av huset dit, i garasjen eller i et skur;
- hvis den står på utsiden skal den ikke utsettes for direkte sollys eller vann: det er derfor nødvendig å beskytte den på innsiden av en ventilert boks. Den skal ikke plasseres slik at den kommer i direkte kontakt med bakken eller med fuktige omgivelser;
- plasser den på utsiden av plenen og ikke på innsiden av den;
- strekk ut den overfløydige linen som går fra ladestasjonen til strømforsyningsenheten. Linen skal ikke avkortes eller forlenges.



- Den innkommende ledningen skal være rettlinjert og justert perpendikulært mot ladestasjonen i en seksjon på minst 200 cm (78,74 "), og den utgående ledningen skal føres bort fra ladestasjonen. Dette gjør det mulig for roboten å komme inn på korrekt måte.



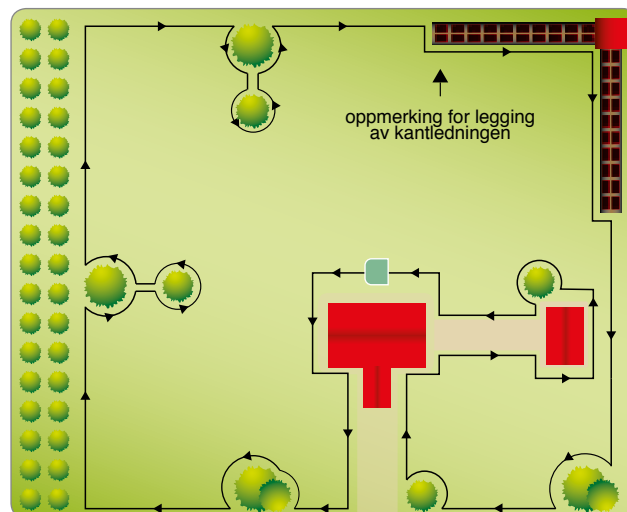
Hvis roboten installeres nært et område der en annen robot har blitt installert (samme modell eller fra en annen produsent), er det nødvendig å utføre en endring av sender- og mottakerenheten i installasjonsfasen, slik at frekvensene til de to robotene ikke forstyrrer hverandre. Kontakt nærmeste servicesenter.



## DEFINERING AV KANTLEDNINGENS BANE

Før kantledningen installeres, er det nødvendig å kontrollere hele plenens overflate. Vurder eventuelle endringer som kan gjøres i gressdekket, eller andre observasjoner som skal tas i betraktning når kantledningen legges ut slik at roboten kan fungere som den skal.

1. Vurder hvilken metode for å returnere til ladestasjonen som er best i følge indikasjonene i kapittelet "METODE FOR Å RETURNERE TIL LADESTASJONEN".
2. Vurder hvor det er nødvendig å legge kantledningen på en spesiell måte, i følge indikasjonene i kapittelet "OPPSETT FOR RASK RETUR AV ROBOTEN TIL LADESTASJONEN".
3. Forberedelse og avgrensning av arbeidsområdene.
4. Installasjon av kantledning.
5. Installasjon av ladestasjonen og strømforsyningsenheten. Når kantledningen legges ut, skal du overholde installasjonsretningen (med klokken) og rotasjonsretningen rundt blomsterbedene (mot klokken). Som vist i figuren.



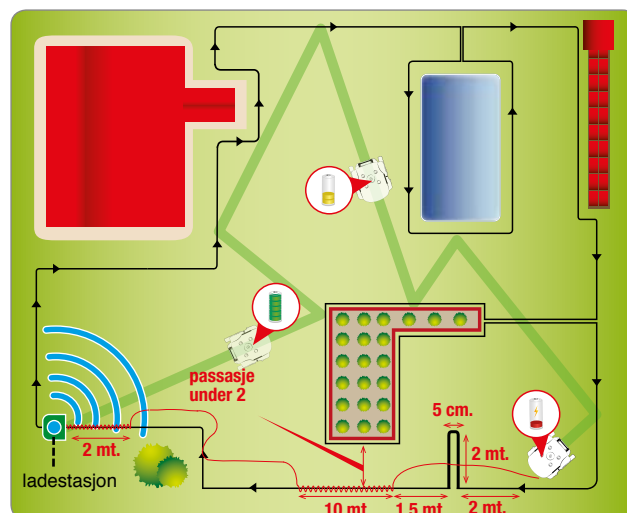
NO

## METODE FOR Å RETURNERE TIL LADESTASJONEN

Roboten kan bruke to metoder for å returnere til ladestasjonen, avhengig av konfigurasjonen av brukermenyen under posten "Innstillinger"- "Retur til basen". Bruk kun metoden "Follow wire" i tilfeller der det finnes mange hindringer på innsiden av hagen og nær kantledningen (under 2 m.). I alle andre tilfeller er det best å bruke metoden "V-Meter" for å få en raskere retur til ladestasjonen.

**"Follow wire"**. Denne metoden for å returnere til ladestasjonen får roboten til å følge kantledningen ved å plassere hjulene på tvers over den. Hvis denne metoden er aktivert er det ikke nødvendig å klargjøre ("tilbakekalling på ledningen") som forklart nedenfor.

**"V-Meter"**. Ved å innstille roboten til denne metoden for å returnere til ladestasjonen, vil den følge kantledningen med en avstand på mellom noen cm til 1 m (3,4 ') og berøre den av og til, spesielt på strekningene som ikke er rette, helt til den gjenkjenner signalet som sendes ut fra ladestasjonen for å rette seg på ledningen og komme korrekt i kontakt med ladestasjonen.



I tilfelle trange passasjer eller en pil for hurtig tilbakekjøring til ladestasjonen, er det nødvendig å plassere ledningen med en spesiell fasong, kalt "Tilbakekalling på tråden".

Så snart en "Tilbakekalling" gjenkjennes, vil roboten følge omkretsledningen i lav hastighet og med større nøyaktighet i cirka 10 meter (33 sekunder), for så å stille seg i modus for tilbakekjøring til basen "V-Meter", hvis den ikke har møtt hurtig tilbakekjøring eller ladestasjonen.

Forhold deg til følgende regler for installering av "tilbakekallingen".

- "Tilbakekallingsledningen" representeres av en ledningsstuss som strekker seg ca. 2 m. (6,6 ') utover i hagen med en avstand på 5 cm mellom ledningene. (1,96 ").
- "Tilbakekallingsledningen" skal være plassert i seksjoner foran passasjer som er smalere enn 2 m. (6,6 ').
- "Tilbakekallingsledningen" skal være plassert i seksjonen foran de "raske returene".

**NB:** Hvis roboten ikke klarer å finne ladestasjonen innen et visst tidsrom, vil den følge kantledningen med metoden "Follow wire".

## OPPSETT FOR RASK RETUR AV ROBOTEN TIL LADESTASJONEN

Den raske returen innebærer en spesiell måte å legge kantledningen på som gjør det mulig for roboten å redusere lengden på returruten til ladestasjonen. Bruk kun denne spesielle måten å legge kantledningen på i hager der den raske returen fører til en faktisk reduksjon av rutens lengde, og som har en omkrets som er anslagsvis lengre enn 200 m.

For å installere den raske returen, plasseres kantledningen på bakken slik at den former et triangel med én side på **50 cm** (19,7 ") og to sider med kantledning på **40 cm** (15,75 ") hver, som vist på bildet.

Roboten avbryter fremdriften når den møter på denne spesielle triangelformen og returnerer til ladestasjonen med de to hjulene på tvers over ledningen. Den vil da snu seg omtrent 90° mot innsiden av hagen, og gjenopptar fremdriften i den nye retningen helt til den treffer på kantledningen i på motsatt side.

Utfør oppsettet for rask retur på et punkt der det finnes minst **200 cm** (78,74 ") med retlinjet ledning foran og minst **150 cm** (59,05 ") med retlinjet ledning bak.

Oppsettet skal ikke tilrettelegges langs den rette seksjonen like før ladestasjonen eller i nærheten av hindringer. Kontroller at det ikke finnes hindringer langs returruten som kan forhindre den raske returen.

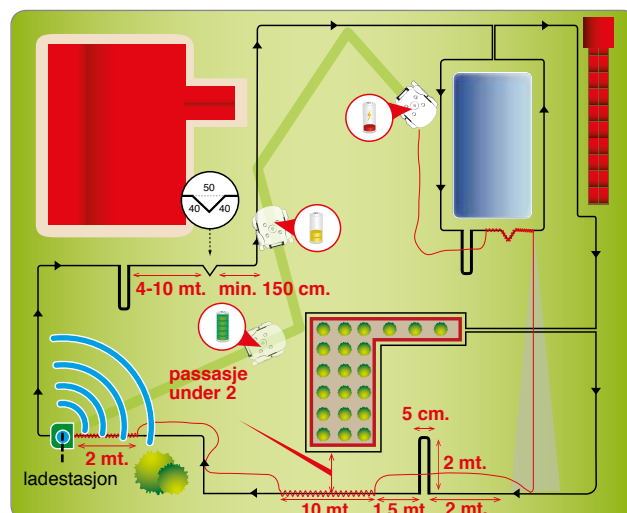
For at roboten lett skal gjenkjenne hellingen må ikke oppsettet utføres på for store hellinger. Maks helling avhenger mye av bakkeforholdene. Den bør anslagsvis være under 20 %.



### Viktig

**Hvis oppsettet for rask retur plasseres på et punkt som er ukorrekt, vil dette kunne forhindre roboten i å returnere raskt til ladestasjonen. Når roboten følger kanten for å nå et sekundært område vil den ikke påvise oppsettet for rask retur.**

Illustrasjonen gir enkelte nyttige indikasjoner for å installere oppsettet for rask retur på korrekt måte.

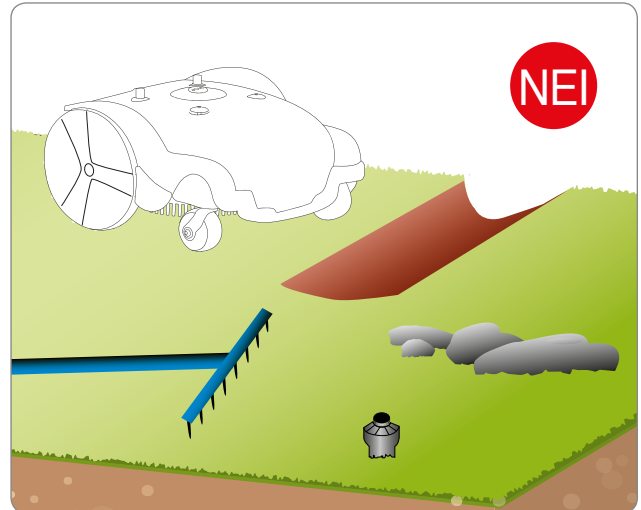


## Forberedelse av plenen som skal klippes

1. Kontroller at plenen som skal klippes er jevn og uten hull, steiner eller andre hinder. I motsatt fall skal du foreta de nødvendige utbedringene. Hvis det ikke er mulig å fjerne noen av hindringene, er det nødvendig å avgrense de involverte områdene med kantledning på en passende måte.
2. Roboten kan klippe overflater innenfor et arbeidsområde med en helling på maks 45 % (45 cm pr. lengdemeter) på et jevnt og tørt gressdekke uten risiko for at hjulene kan spinne, og avhengig av hvilke tilbehør som er montert. I de andre tilfellene må hellingen være maks 35 %.

Kantledningen må legges på bakken i en helling på maks 20 % (20 cm pr. lengdemeter). Husk at under returen til ladestasjonen trenger roboten en enda bedre kontaktflate. Kontroller bakkeforholdene skikkelig, og følg grensene nøye. Hvis kantledningen legges i hellinger på over 20 %, kan roboten bestemme seg for å bevege seg vekk fra kantledningen for å bevege seg bedre ettersom den ikke klarer å kjøre i smale passasjer og gjenkjenne oppsettet for raskt retur. Hellingen må ikke øke minst 35 cm innenfor og utenfor kantledningen. Hvis instruksjonene ikke følges, kan hjulene begynne å spinne når roboten arbeider i skråninger og påviser ledningen, slik at den beveger seg ut av det avgrensede området.

Ved hindringer i hellinger i nærheten eller over de oppgitte grensene må bakken jevnes ut minst 35 cm foran hindringen, slik at hellingen reduseres.

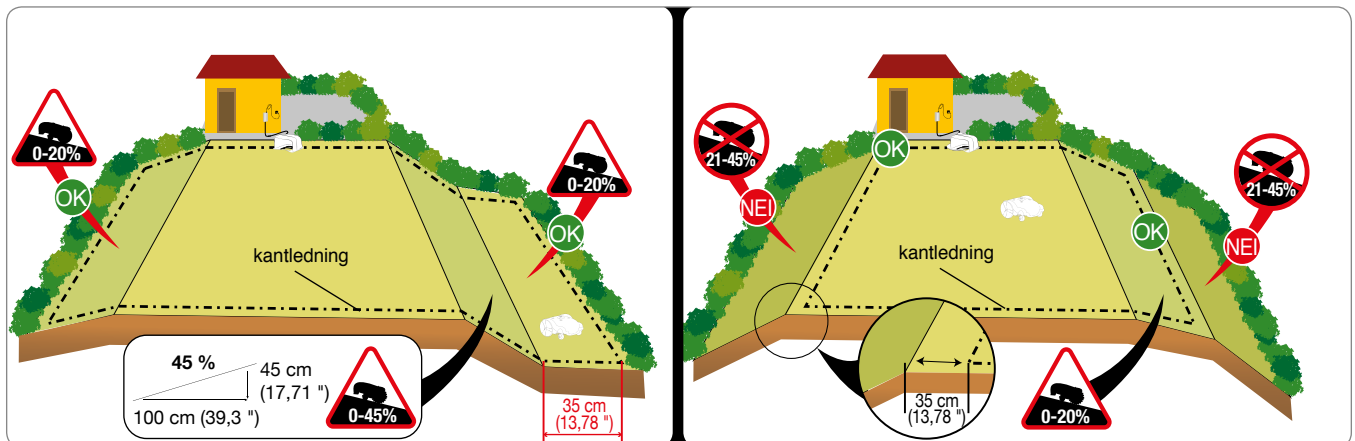


NO



### Viktig

Områdene som har hellinger som er brattere enn det tillatte kan ikke klippes med roboten. Plasser derfor kantledningen foran skråningen slik at dette området ekskluderes fra klippingen.



## Avgrensning av arbeidsområdet

3. Kontrollerer hele plenoverflaten og vurderer om det er nødvendig å dele den opp i flere separate arbeidsområder i henhold til kriteriene som er beskrevet nedenfor. Før du begynner å installere kantledningen, er det tilrådelig å kontrollere hele banen for å gjøre installeringen enkel og hendig. Illustrasjonen viser et eksempel på en plen med oppmerking der kantledningen skal legges ned.

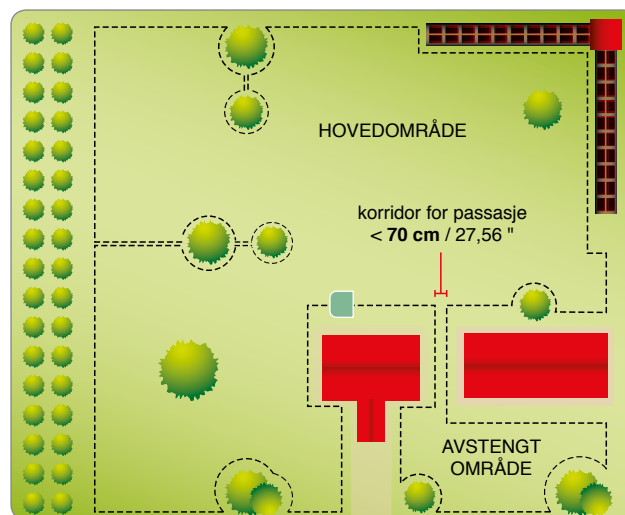
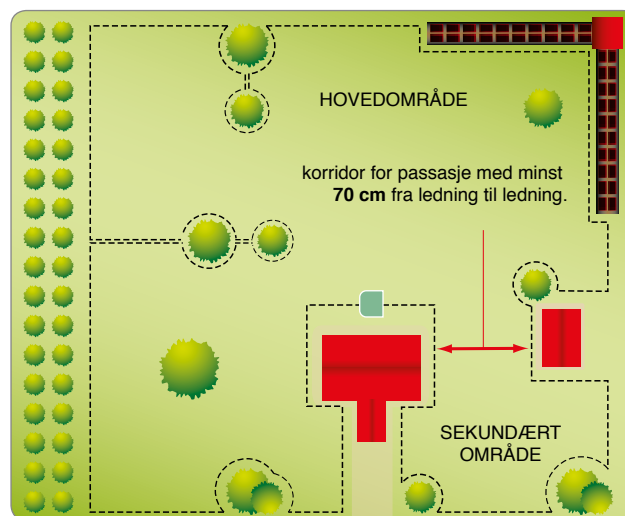
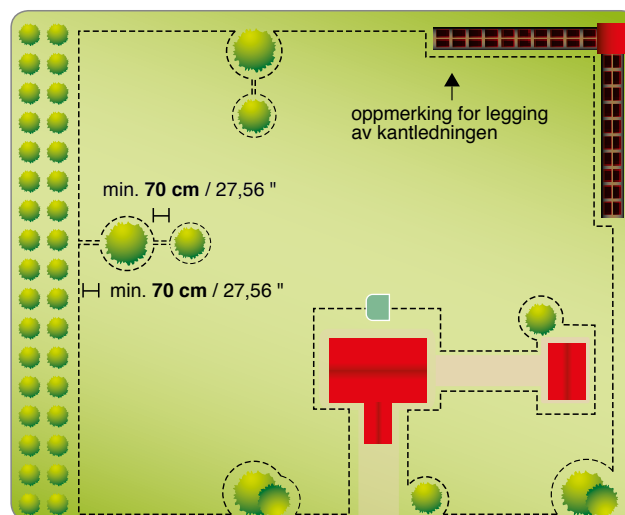
Under installasjonen av anlegget er det nødvendig å identifisere eventuelle sekundære områder og eventuelle avstengte områder. Med sekundært område menes en del av plenen som kan være sammenkoblet med hovedplenen via en trang passasje som det vil være vanskelig for roboten å nå frem til tilfeldig. Området skal være lett å nå, uten trappetrinn, og uten høydeforskjeller som overskrider de tillatte verdiene. Om området skal defineres som "sekundært område" avhenger også av størrelsen på hovedområdet. Dess større hovedområdet er, desto vanskeligere vil det bli å nå områdene med smale passasjer. Mer generelt, vil en passasje som er smalere enn **200 cm (78,74 ")** kunne betraktes som sekundært område. Hvor mange sekundære områder roboten kan håndtere, avhenger av modellen ("se tekniske data").

Min. tillatt passasje er på **70 cm (27,56 ")** fra kantledning til kantledning. Kantledningen skal plasseres med en spesifikk avstand (som defineres senere) fra eventuelle gjenstander utenfor plenen. Totalt må det finnes en passasje på **140 cm** hvis det finnes en mur eller en hekk på begge sider.

Hvis denne passasjen er veldig lang, bør det være en avstand mellom kantledningene på mer enn **70 cm**.

Under programmeringen er det nødvendig å konfigurere størrelsen på de sekundære områdene prosentvis i forhold til plenen, retningen for å nå dem fortest mulig (med/mot klokken), i tillegg til antall meter med ledning som er nødvendig for å nå det sekundære området. Se "Programmeringsmodus".

Hvis minimumskravene beskrevet ovenfor ikke overholdes og et område avskilles med et trappetrinn eller en høydeforskjell som overskrider robotens maksverdier, eller av en passasje (korridor) som er smalere enn **70 cm (27,56 ")** fra ledning til kantledning, skal denne sonen av plenen anses som "avstengt område". For å installere et "avstengt område" skal du legge utgående ledning og returledningen på samme oppmerking med en avstand på under **1 cm (0,40 ")**. I dette tilfellet er roboten ikke i stand til å nå området på egen hånd, og situasjonen må håndteres som forklart i kapitlet "Håndtering av avstengte områder". Defineringen av de "avstengte områdene" reduserer antall kvadratmeter som styres selvstendig av roboten.



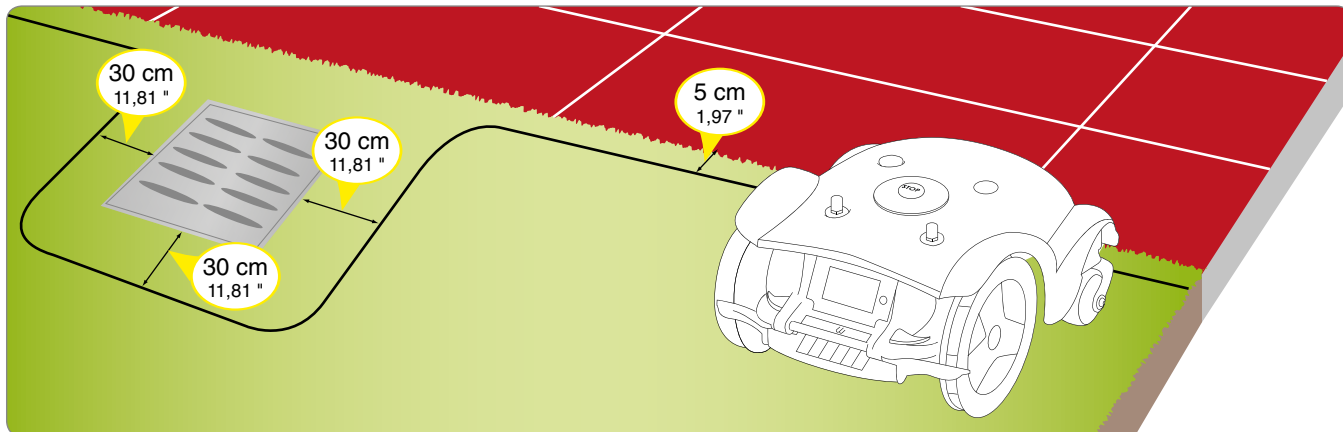


4. Hvis det finnes et steindekke eller en sti som er på samme nivå som plenen innenfor eller utenfor arbeidsområdet, skal kantledningen legges 5 cm (1,96 ") fra kanten på steindekket. Roboten vil bevege seg litt utenfor plenen, og alt gresset vil bli klippet. Hvis det finnes metallflater, et kumlokk av metall, en dusjplate eller elektriske ledninger, skal kantledningen legges med en avstand på minst 30 cm (11,81 ") for å unngå funksjonsfeil på roboten og dårlig signal på kantledningen.

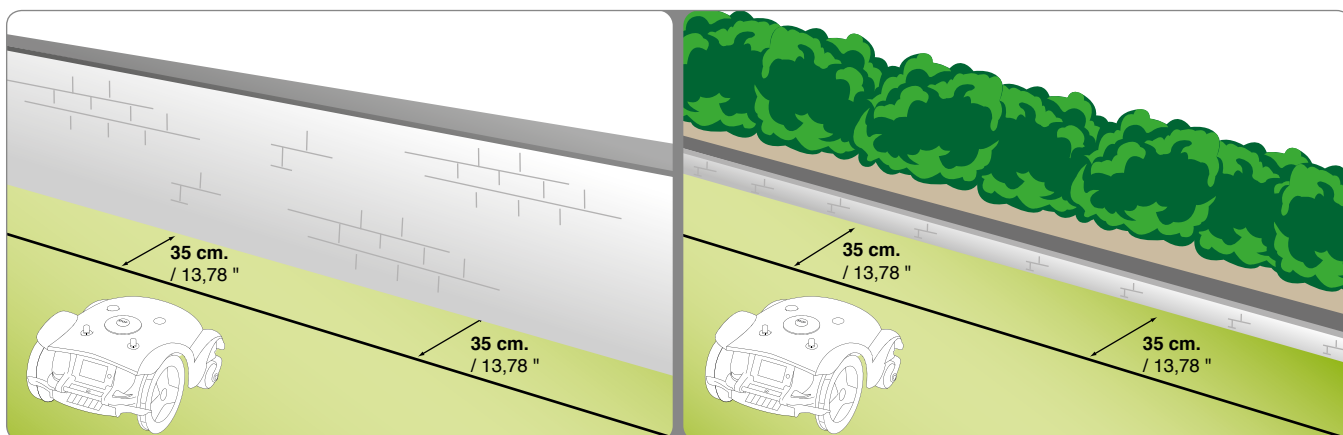


### Viktig

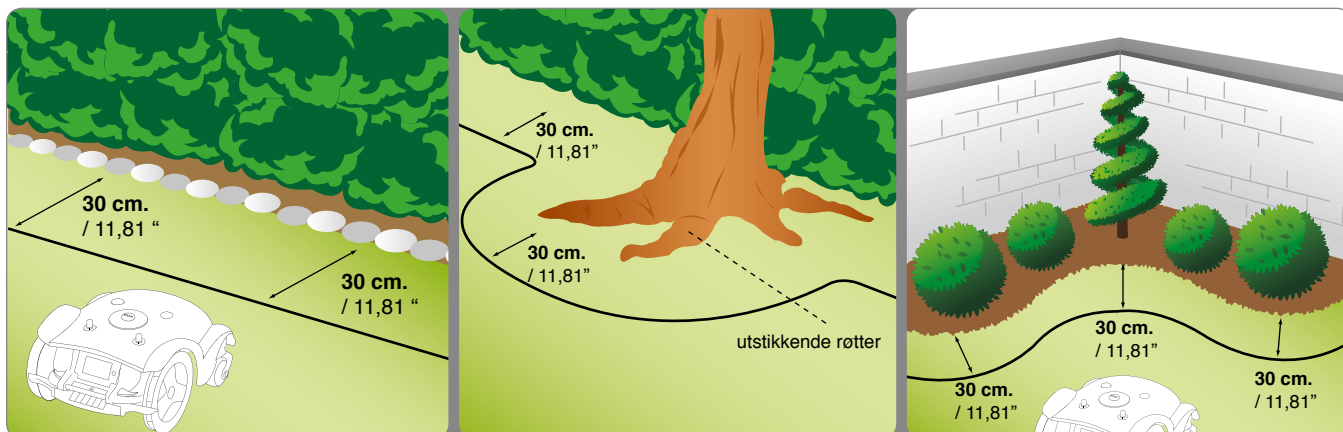
Illustrasjonen viser et eksempel med elementer på innsiden og i utkanten av arbeidsområdet og avstandene som må overholdes når kantledningen legges ut. Avgrens alle elementer av jern eller annet metall (kumlokk, elektriske tilkoblinger, etc.) for å unngå interferens med signalet til kantledningen.



Hvis det finnes en hindring på innsiden eller utsiden av arbeidsområdet, for eksempel kantstein, en vegg, eller en mur, skal kantledningen legges med en avstand på minst 35 cm (13,78 ") fra hindringen; hvis man ønsker å unngå at roboten kommer bort i hinderet må kantråden plasseres på minst 40 cm avstand (15,75 "). Man kan eventuelt klippe gresset langs kanten der man har bestemt at roboten ikke skal arbeide med en kantklipper eller en hekksaks.



Hvis det finnes et blomsterbed, en hekk, en plante med utstikkende røtter, en liten grøft på 2-3 cm eller en kantstein på 2-3 cm, på innsiden eller utsiden av arbeidsområdet, skal kantledningen legges med en avstand på minst 30 cm (11,81 ") for å unngå at roboten skader eller blir skadet av hindringene. Man kan eventuelt klippe gresset i området der man har bestemt at roboten ikke skal arbeide med en kantklipper eller en hekksaks.



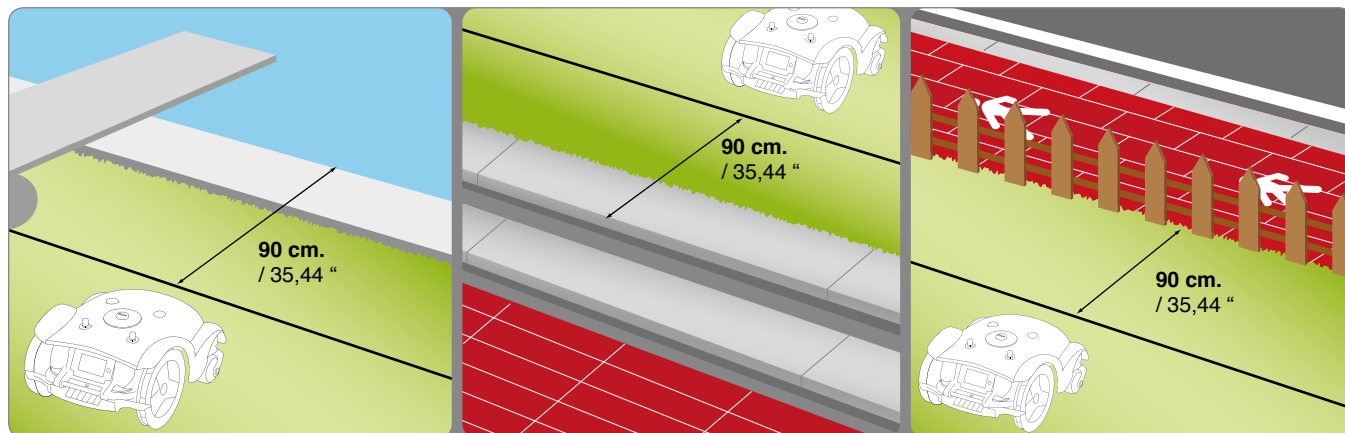
Hvis det innenfor eller utenfor arbeidsområdet finnes et svømmebasseng, en innsjø, en skråning, en fordypning, nedstigende trappetrinn, ikke beskyttede offentlige veier eller som er beskyttet av et gjerde det er enkelt å komme seg over, sørg for å plassere kantråden på en avstand på minst 90 cm (35,43 ").

For å installere kantråden så nært som mulig til kanten på området som skal klippes, anbefaler vi å plassere et gjerde det er vanskelig å klatre over, hvis det grenser inntil et offentlig område, eller minst 15 cm i andre tilfeller. Dette vil gjøre det mulig å plassere kantråden og samtidig overholde avstandene som beskrives i forutgående punkter.



### Viktig

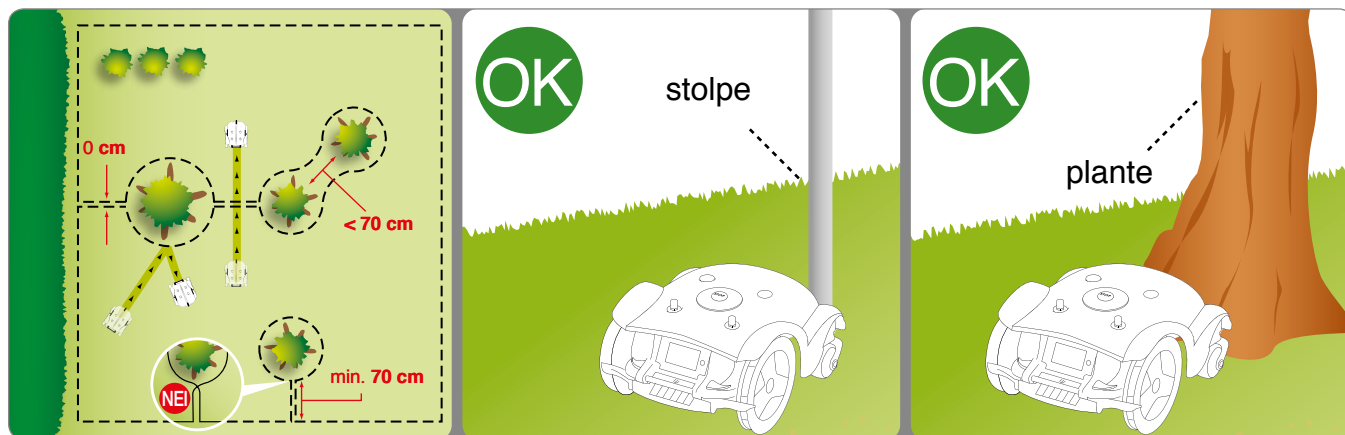
Hvis man overholder avstandene og hellingene som er spesifisert i håndboken omhyggelig, vil dette garantere en optimal installasjon og at roboten fungerer som den skal. I skråninger eller på glatt terreng skal avstanden økes med minst 30 cm / 11,81".



Hvis det finnes hindringer som tåler støt på innsiden av arbeidsområdet, for eksempel trær, heller eller stolper, som ikke har hjørner, er det ikke nødvendig å avgrense dem. Roboten vil støte mot hindringen og endre retning. Hvis man foretrekker at roboten ikke støter mot hindringene, og at den skal fungere sikkert og stillestående, er det tilrådelig å avgrense alle hindringer som står fast. Hindringer med litt helling, som blomsterkrukker, steiner eller trær med utstikkende røtter, må være avgrenset for å unngå eventuelle skader på knivbladet og også på hindringene.

For å avgrense hindringen, starter man med å legge kantledningen fra omkretsens ytterste punkt som er nærmest gjenstanden som skal avgrenses, og helt frem til hindringen. Legg ledningen rundt hindringen med avstandene som er beskrevet i punktene ovenfor, og før den tilbake langs den forrige banen. Legg utgående ledning og returledningen over hverandre under samme plugg. I dette tilfellet vil roboten passere over kantledningen.

For at roboten skal fungere korrekt må minimumslengden til kantledningen som ligger over den andre være 70 cm (27,56 ") for å gjøre det mulig for roboten å bevege seg normalt.



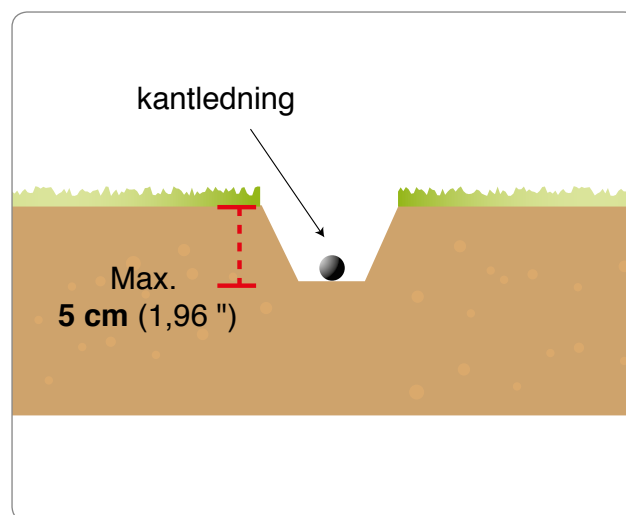
## INSTALLASJON AV KANTLEDNINGEN

Kantledningen kan graves ned eller legges på marken. Hvis du har en maskin til å legge ut ledningen, bør den graves ned da dette garanterer en bedre beskyttelse av selve ledningen. I motsatt fall er det nødvendig å legge ledningen på bakken med de tilhørende pluggene som forklart nedenfor.



Viktig

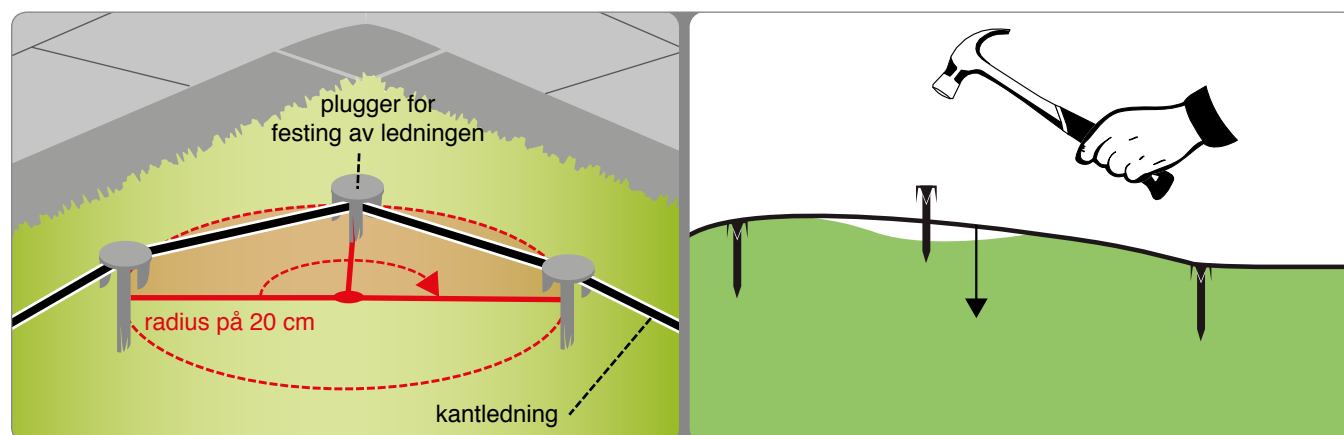
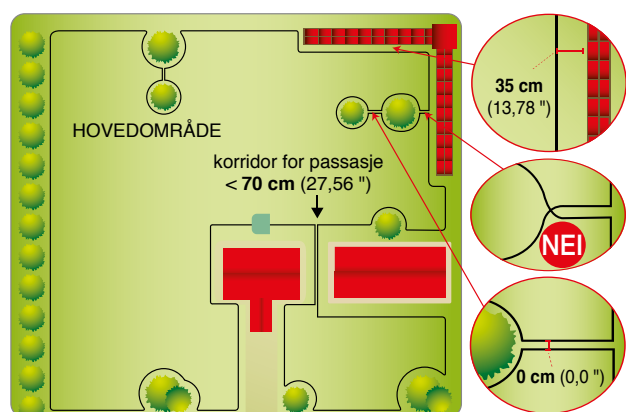
Begynn med å legge kantledningen fra installasjonssonen til ladestasjonen og la det ligge igjen et par meter ekstra slik at den kan tilpasses til slutt når den kobles til enheten.



### Ledning som er lagt på bakken

Klipp gresset veldig kort med en kantklipper eller kutter langs hele ruten der ledningen legges. Det vil dermed være enklere å legge ledningen i kontakt med bakken og dermed unngå at gressklipperen kutter den eller ødelegger isoleringen.

1. Plasser ledningen med urviseren langs hele ruten og feste den med de dertil egnede spikerne, med en avstand på cirka 100 cm (39,37"). Ledningen må være i kontakt med bakken for å unngå at den ødelegges av gressklipperen før gresset dekker den.
  - Når kantledningen legges ut, skal du overholde rotasjonsretningen rundt blomsterbedene som må være mot klokken.
  - På strekningene som ikke er rettlinjete, skal ledningen festes slik at den ikke krøller seg, men legges i en jevn bue (radius på 20 cm).



### Nedgravd ledning

1. Grav en jevn renne i bakken (cirka 2÷3 cm (0.787÷ 1.181")).
2. Plasser ledningen i retning med klokken, langs hele banen, med en dybde på noen centimeter. Grav ikke ledningen ned mer enn 5 cm for å unngå å redusere kvaliteten og intensiteten på signalet som fanges opp av roboten.
3. Når ledningen legges ut, kan den om nødvendig blokkeres på enkelte punkter med pluggene slik at den holdes i posisjon når den tildekkes av jord.
4. Dekk hele ledningen med jord, og pass på at den ligger stramt nede i jorden.

Sammenkobling av kantledningen.

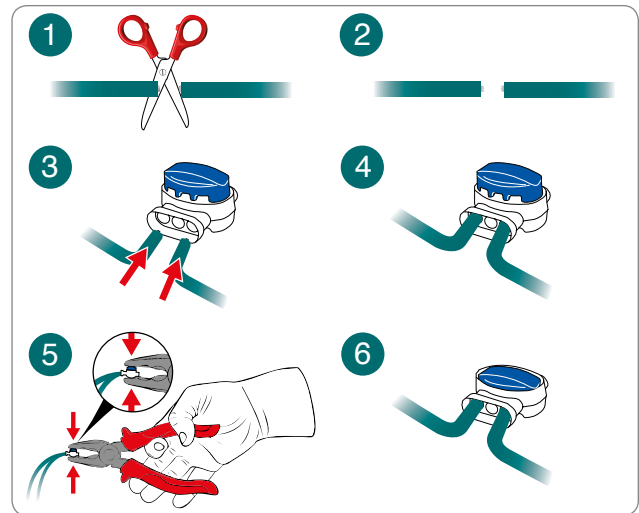
Bruk et originalt koblingsstykke i tilfelle det skulle være nødvendig med mer kantråd for å avslutte installasjonen.

Før inn hver ende av tråden i koblingsstykket, kontroller at trådene er ført fullstendig inn slik at endene er synlige på den andre siden. Trykk knappen på oversiden fullstendig inn ved hjelp av en tang.



### Viktig

- **Bruk bare originale koblingsstykker fordi de sikrer en sikker og vanntett elektrisk kobling.**
- **Ikke bruk isoleringsteip eller koblingsstykker av andre typer som ikke sikrer en korrekt isolering (maljeklemmer, klemskruer, etc.), fuktigheten fra bakken vil etter en viss tid medføre at kantråden oksyderer og går i stykker.**



NO

## INSTALLASJON AV LADESTASJONEN OG STRØMFORSYNINGSENHETEN



### Forsiktig - Forholdsregler

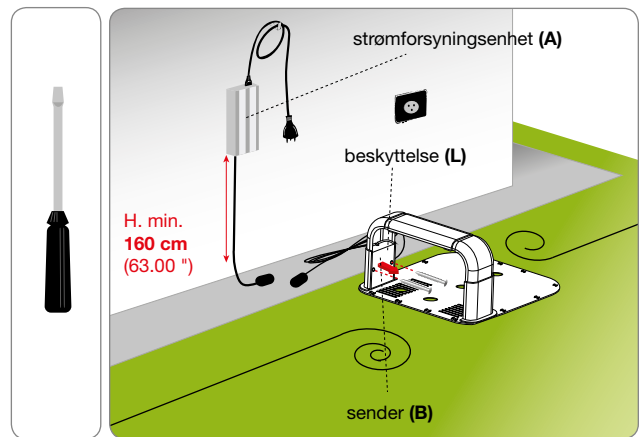
For du foretar noen form for inngrep skal du frakoble hovedstrømmen.

Plasser strømforsyningenheten i et område som er utenfor barns rekkevidde. For eksempel på en høyde over 160 cm (63.00 ").

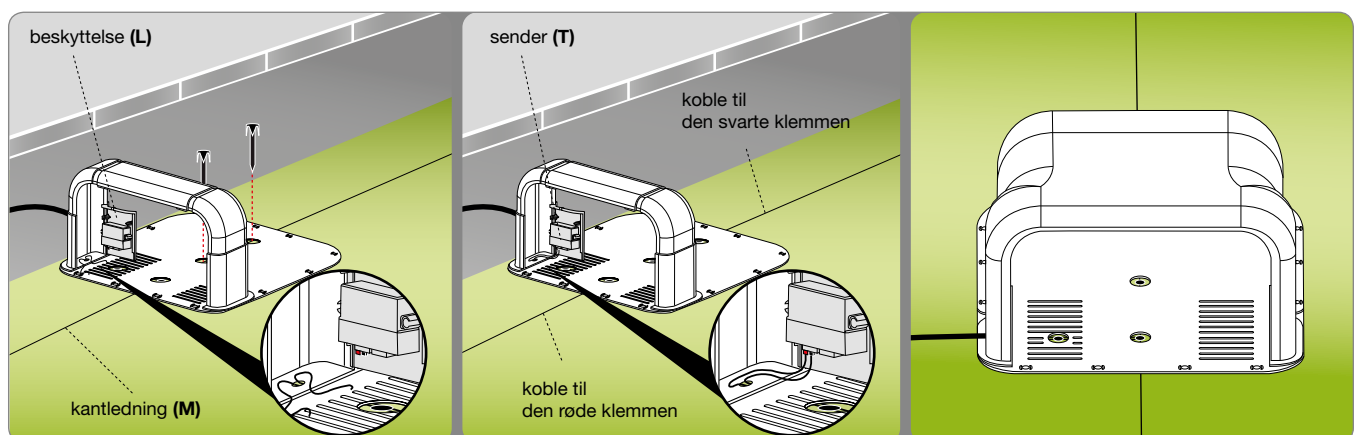
Ledningen som fører til ladestasjonen kan ikke kortes ned eller forlenges, det som blir tilovers av ledningen må vikles sammen i 8-fasong som vist i figuren.

Kantråden som benyttes for installasjonen kan ikke være mindre enn 50 m, kontakt ditt nærmeste assistansesenter.

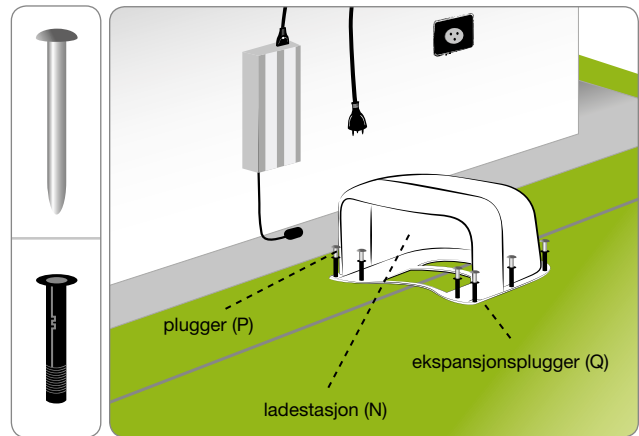
1. Ta av beskyttelsen (L).
2. Plasser basen i det forhåndsdefinerte området.
3. Før kantledningen (M) langs guiden i ladestasjonen.
4. Koble tråden som kommer inn til basen til senderens (T) røde klemme. Koble tråden som går ut fra basen til den svarte klemmen.



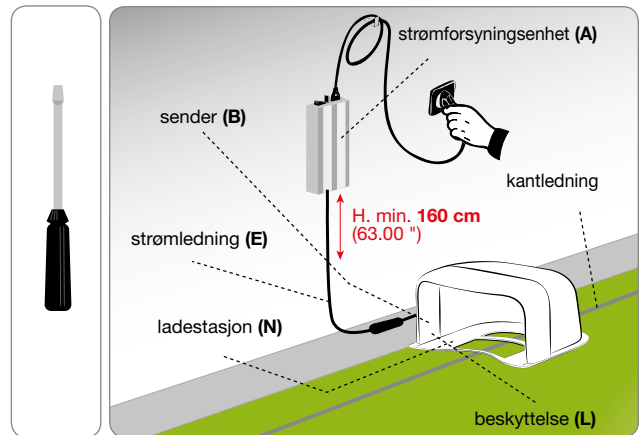
**Klemskruene skal utelukkende benyttes for å koble sammen kantråden.**



5. Fest basen (N) til bakken med pluggene (P). Om nødvendig, fest basen med ekspansjonspluggene (Q).



6. Monter strømforsyningsenheten (A).
7. Tilkoble ladestasjonens (N) strømledning (E) til strømforsyningsenheten (A).
8. Koble strømforsyningsenhetens støpsel (A) til strømuttaket.
9. Hvis senderens LED-lys blinker er tilkoblingen korrekt. I motsatt fall, er det nødvendig å finne feilen (se "Feilsøking").
10. Sett på beskyttelsen (L).



NO



### Viktig

Brukeren skal foreta justeringene i henhold til prosedyrene som er beskrevet i håndboken. Du skal ikke foreta noen form for justering som ikke er uttrykkelig indikert i håndboken. Eventuelle ekstraordinære justeringer som ikke er uttrykkelig indikert i håndboken, skal kun utføres av teknikere fra produsentens autoriserte servicesenter.

## JUSTERING AV KLIPPEHØYDEN

Før du innstiller knivbladets klippehøyde, skal du forsikre deg om at roboten er stanset på en sikker måte (se "Sikker stans av roboten").



### Viktig

**Bruk vernehansker slik at du ikke risikerer å kutte hendene.**

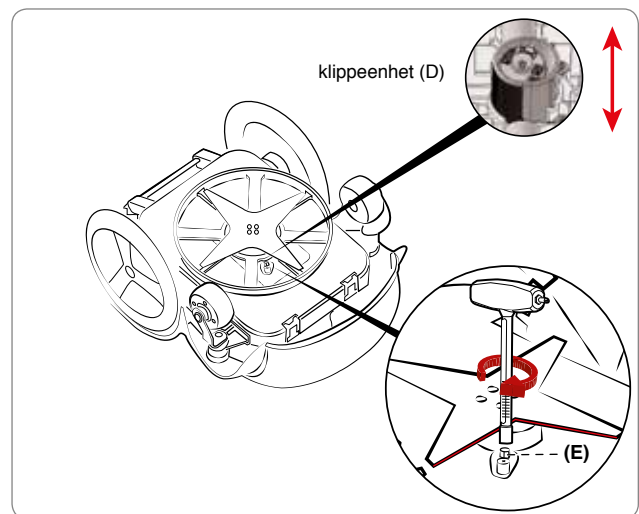
1. Snu roboten opp ned og støtt den slik at du ikke ødelegger dekselet.
2. Vri braketten (E) i retning med klokken med en passende nøkkel.
3. Løft eller senk klippeenheten (D) for å definere ønsket klippehøyde. Verdien kan avleses på skalaen som finnes på den medfølgende nøkkelen.



### Viktig

**Bruk ikke roboten til å klippe gress som er mer enn 1 cm (0,40 ") høyere enn knivbladet. Reduser klippehøyden gradvis. Det anbefales å redusere høyden minst 1 cm (0,40 ") hver 1-2 dag helt til man oppnår ideell klippehøyde.**

4. Vri braketten (E) i retning mot klokken når justeringen er fullført.
5. Snu roboten tilbake til arbeidsstilling.





## Viktig

- Før første gangs bruk av roboten, les nøye gjennom håndboken og pass på at du har forstått innholdet fullstendig, spesielt alle opplysningene gjeldende sikkerhet.
- Bruk roboten bare til de formål produsenten har lagd den for, og ikke grip inn på noen som helst av anordningene dens for å oppnå ytelser som er forskjellige fra de operative.
- Unngå å bruke roboten og dens periferiske enheter ved dårlig vær, spesielt når det er fare for lynnedslag.

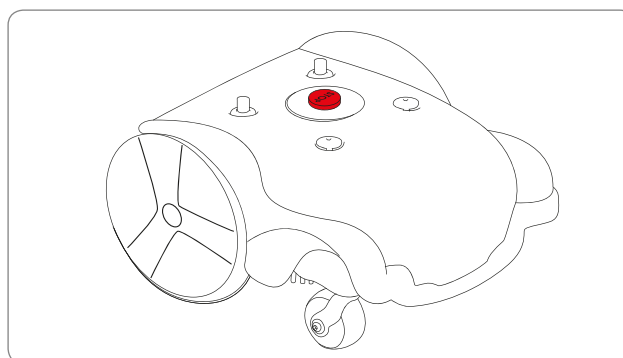
## BESKRIVELSE STYREPANEL OG OVERSIKT OVER MENYENE

Illustrasjonen angir hvor styringene befinner seg ombord på maskinen og hvilken funksjon de har.



## STOP.

Trykk på den for å stanse gressklipperen i all sikkerhet. Bruk i tilfelle øyeblikkelig fare eller for å utføre vedlikeholdsingrep på roboten.



NO



Den er plassert til høyre for skjermen og gjør det mulig å slå roboten av og på.



Denne angir status til mottaker for GPS-posisjon.



Denne angir status til blåtann-mottakeren.



Denne angir status til mottaker for GPRS for overføring av data.



Denne angir batteriets ladenivå.



Opplysninger gjeldende roboten. Installert versjon og opplysninger angående arbeidstider og -sykluser.



Home. Gir adgang til brukermenyen.



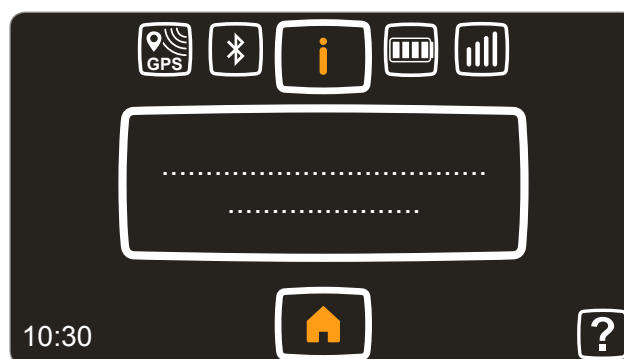
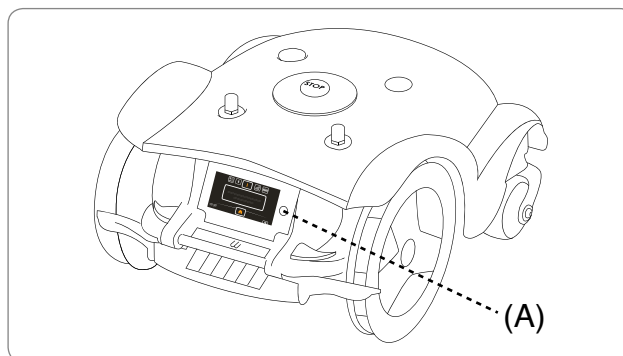
Help online: Viser en kort beskrivelse om de funksjonene som er tilgjengelige på skjermbildet.



Gå tilbake til forrige nivå.



Bekreft inngrepet.



## Robot i ladestasjon



### "Arbeid"

Øyeblikkelig start av arbeidssyklusen. Mens roboten står til lading, er det mulig å velge arbeidsområdet og klokkeslett for retur til ladestasjonen.



Start arbeidet med én gang.



Gjør det mulig å stille inn arbeidsområdet og klokkeslett for retur til ladestasjonen.



### "Pause"

Roboten avbryter automatisk programmering.. Det er mulig å angi ukedagen som den automatiske syklusen skal gjenopptas på. For å avbryte arbeidet i mer enn en uke, slå av roboten.



### "Innstillinger"

Gjør det mulig å programmere roboten. Se kapittelet "Innstilling av meny – programmeringsmodus".



## Robot i hagen



### "Retur"

Roboten går straks tilbake til ladestasjonen .



Roboten går tilbake til ladestasjonen og gjenopptar neste arbeidssyklus i henhold til programmeringen.



Roboten går tilbake til ladestasjonen og blir der til ukedagen og klokkeslettet i valgt uke.



### "Arbeid"

Brukes til å velge spesielle arbeidsfunksjoner.



Gjenoppta arbeidet.



Arbeider innenfor et valgt område frem til et innstillbart klokkeslett.



Arbeider innenfor et lukket område.



Gå bort herfra. Roboten arbeider ikke innenfor en innstilt radius. (tilgjengelig i modellene som er utstyrt med mottaker GPS)

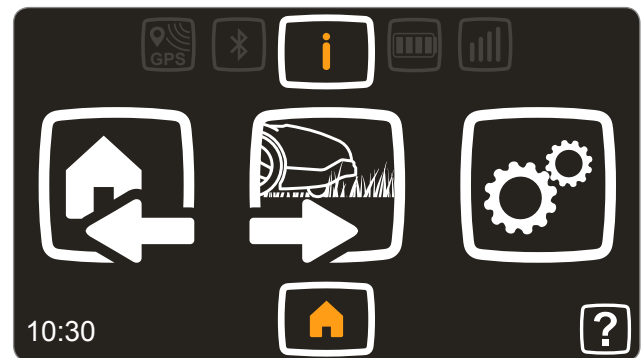


Utfører en spiral for å optimalisere klippingen i det området der roboten befinner seg.



### "Innstillinger"

Gjør det mulig å programmere roboten. Se kapittelet "Innstilling av meny – programmeringsmodus"





---

## FØRSTE GANGS INNSTILLING

---

Ved første gangs påslåing av roboten vises skjermbildet til startinnstillingene som gjør det mulig å stille inn språket, datoen, klokkeslettet og noen av de viktigste parametrene til roboten.

- Plassere roboten i ladestasjonen.
- Trykk på tasten for påslåing ON/OFF.
- Les nøye gjennom sikkerhetsforskriftene før du fortsetter.
- Still inn ønsket språk.
- Still inn dato med formatet DD/MM/AAAA og klokkeslettet i formatet 24 timer.
- Følg anvisningene i veiviseren som vises på skjermen for en første gangs guidet konfigurasjon av roboten.

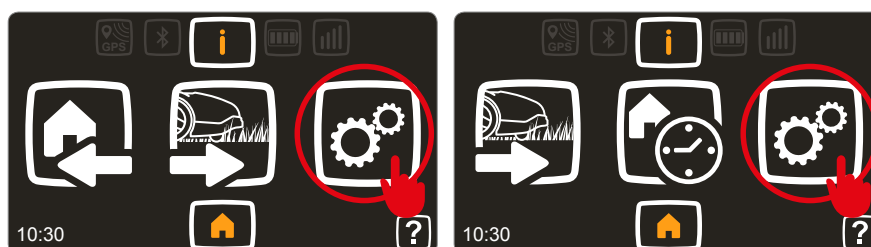
Første gangs innstilling er ferdig utført. Gå inn i fremgangsmåten for innstilling av brukermenyen for å endre på eller konfigurere robotens driftsparametre på grunnlag av egenskapene til området som skal klippes.

---

## ADGANG TIL MENYEN

---

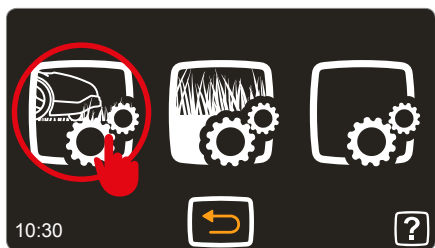
Gå inn i brukermenyen for å stille inn parametrene for installasjon og drift av roboten. For å få adgang til brukermenyen trykk  mens roboten befinner seg i ladestasjonen, trykk på STOP når roboten er i bruk på gressplenen.



Trykk på tasten for innstilling  for å få adgang til brukermenyen.

NO

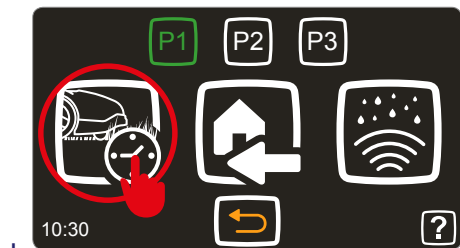
## Programmering av robot



### Viktig

- For å utnytte produktets alle muligheter best mulig, anbefales det å programmere roboten for å arbeide hver dag.
- I tilfelle det er nødvendig å stille inn mer enn et arbeidsområde, anbefales det å benytte minst to arbeidstider i programmeringen for å øke hyppigheten av klipping i disse områdene.

## Innstilling av programmeringstimer for arbeid

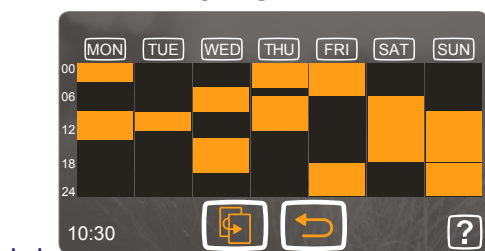


Det er mulig å stille inn 3 forskjellige arbeidsprofiler som kan brukes i spesifikke momenter, for eksempel når man ønsker hagen fri i et klokkeslett som er forskjellig fra det vanlige.

Den siste profilen som er lagt inn forblir fremhevet i en annen farge og er den profilen som er aktiv under automatisk drift av roboten.


Trykk flere ganger på tasten  for å gå tilbake til hovedmenyen.

## Arbeidsprogram



Det er mulig å stille inn opptil 4 klokkeslett for drift for hver ukedag.

Trykk på det området på skjermen som tilsvarer ukedagen man ønsker å konfigurere for deretter å gå til programmering av klokkeslettet.

**BEMERK:** Dersom man ønsker å kopiere innstillingen til en dag, velg symbolet , deretter dagen som ønskes kopiert og deretter dagene, én etter én, som kopien skal brukes på. Avslutt så ved å trykke på nytt på .

## Programmering av ukedag



For hver arbeidstid (T1, T2, T3, T4) still inn klokkeslett for start, klokkeslett for slutt og i hvilke områder roboten kan arbeide.

**⚠ Klokkeslettene T1, T2, T3, T4 må ikke overlape hverandre, roboten vil slette det klokkeslettet som er i konflikt med de andre.**

“Kantkutting”. Med denne funksjonen vil roboten starte arbeidssyklusen med å kutte plenen langs kantene. Det anbefales å koble inn denne funksjonen to ganger i uken.

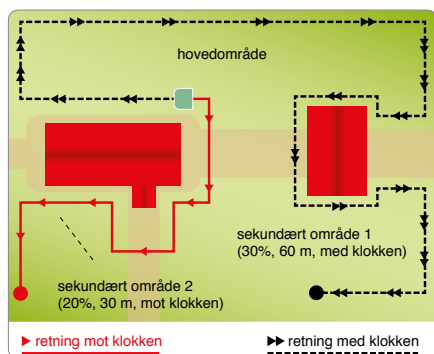
For eksempel, ved å stille inn:

T1: 09:00 - 11:00, A1, A2, A3, A4

T2: 15:00 - 17:00, A1, A2

Roboten vil i tidsrommet mellom 15:00-17:00 forsøke å utføre en arbeidssyklus bare på området A1 eller A2.

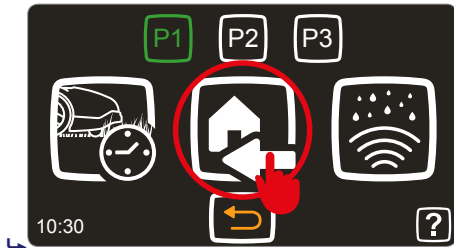
**⚠ For å nå arbeidsområdene, for å gå tilbake til ladestasjonen eller ved å arbeide, kan roboten tilfeldig streife inn også på områdene A3 og A4.**



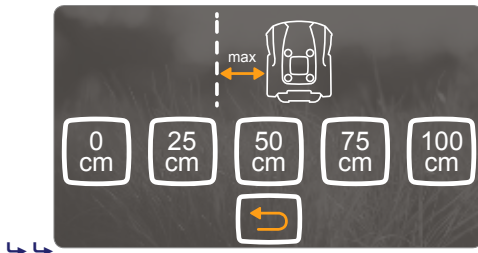
Innstillingen av robotens arbeidstider er grunnleggende for at produktet skal virke bra. Mange parametre virker inn på konfigureringen av arbeidstiden slik som for eksempel antallet områder, batterienes kapasitet, gressplensens vanskelighetsgrad, typen gress, osv., osv. Generelt er det nødvendig å øke arbeidstidene litt i tilfelle man har en hage med flere områder, ved hager med mange hindre og i tilfelle hagene er vanskelige å klippe. Her følger en oversiktstabell som kan benyttes for en første gangs konfigurering.

Modell	m <sup>2</sup> (ft <sup>2</sup> )	T1	T2	T3	T4
Autoclip 528 S	500 (5380)	10:00 12:00			
	800 (8608)	10:00 13:00			
	1200 (12912)	10:00 12:00	14:30 17:00		
	2000 (21520)	10:00 13:00	16:00 19:00		
	2600 (27976')	09:00 11:30	14:00 16:30	19:00 21:30	
Autoclip 530 SG	500 (5380)	10:00 11:30			
	2000 (21520)	10:00 12:30	15:00 17:00		
	2600 (27976')	10:00 13:00	16:00 18:30		
	3200 (34432 ')	09:00 11:30	14:00 16:30	19:00 21:00	

## Retur til base



Stiller inn avstanden til roboten fra kantråden under retur til ladestasjonen.



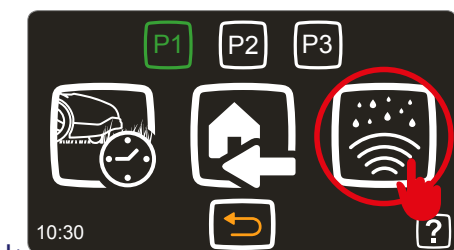
"0 cm". Anbefalt innstilling i vanskelige hager med mange hindre i nærheten av kantråden og med trange passasjer. Roboten vil plassere hjulene på skrevs over kantråden for å gå tilbake til ladestasjonen.

**!** **Installasjonen av kantråden skal gjøres ved å følge metoden "På tråden", se avsnittet om "metode for retur til ladestasjonen".**

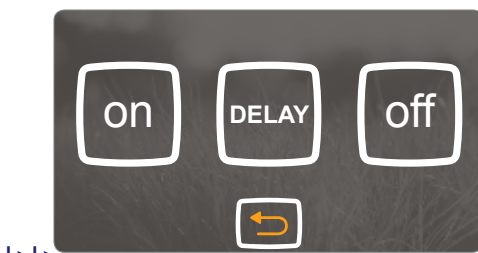
Med de resterende parametrene vil roboten anslagsvis holde innstilt avstand fra kantråden for å gå tilbake til ladestasjonen. Dette valget anbefales i områder som skrånere mye og/eller hager uten hindre man kan støte på i nærheten av kantråden.

**!** **Installasjonen av kantråden skal gjøres ved å følge metoden "V-Meter", se avsnittet "Metode for retur til ladestasjonen".**

## Regnføler



Stiller inn hva roboten skal gjøre når føleren kjenner at det regner.

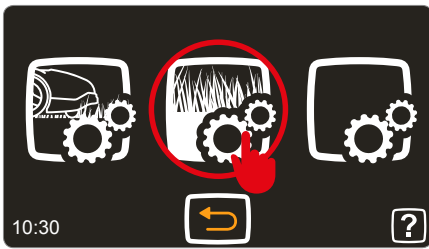


**ON:** Når regnføleren oppdager regn, vil roboten gå tilbake til ladestasjonen. Når ladesyklusen er over, vil roboten gjenoppta normal drift automatisk, hvis ikke regnføleren leser av regn.

**DELAY:** Når regnføleren måler at det regner, vil roboten gå tilbake til ladestasjonen og forblir der den tiden som stilles inn på neste skjermbilde som kommer frem ved å trykke på "Delay".

**OFF:** Regnføleren er utkoblet.

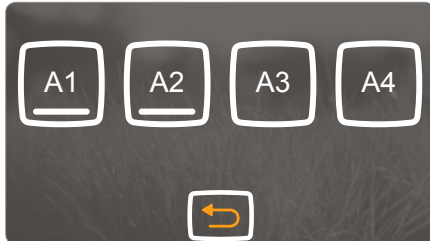
## Innstilling av hage



Stiller inn egenskapene til området som skal klippes.

⚠ I de hagene som er dannet av ett eneste område er det i alle tilfeller nødvendig å stille inn minst ett område.

## Innstilling av arbeidsområder



Det er mulig å stille inn inntil 4 områder.

Trykk på det området som ønskes konfigurert.

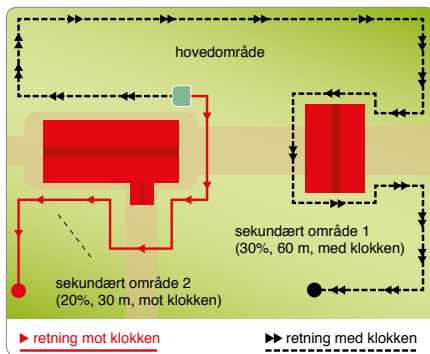
For å deaktivere et område stilles målene inn på 0 m<sup>2</sup>.

## Arbeidsprogram



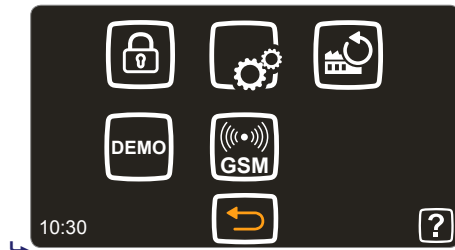
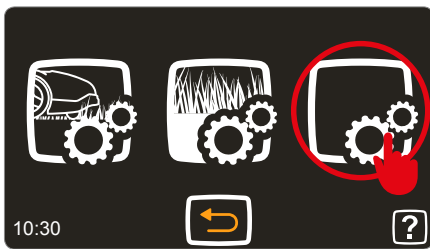
For hvert arbeidsområde i hagen er det nødvendig å stille inn.

- **Størrelse.** Omtrentlig størrelse av arbeidsområdet uttrykt i m<sup>2</sup> (kvadratmeter).
- **Avstand:** Avstanden roboten trenger for å nå det innerste området ved å følge kantråden. Det anbefales å ta som avstandsreferanse halvveis inn i arbeidsområdet for å være sikker på at roboten starter arbeidet inne på ønsket område. Still inn verdien på 0 for det området der ladestasjonen er plassert.
- **Retning.** Den korteste retningen for å nå arbeidsområdet. Retningen kan være "med urviseren" eller "mot urviseren". Roboten vil følge tråden i innstilt retning etter at den har gått ut fra ladestasjonen.
- **Avstand tråd.** Avstand til roboten fra kantråden for å nå arbeidsområdet. Stilles inn på 0 cm i vanskelige hager med mange hindre i nærheten av kantråden og/eller med trange passasjer.
- **ECO Mode.** Hvis denne er koblet inn og roboten leser av at overflaten til gressplenens allerede er klippet, vil den sørge for at arbeidstiden i dette området reduseres, for så å gå videre til neste oppdrag.



## Generelt oppsett

Innstillinger av generell art.



Beskyttelse. Gjør det mulig å aktivere/deaktivere/endre robotens PINKODE.

For å stille inn eller endre passordet er det først nødvendig å legge inn PINKODEN for så gå å videre med å legge inn den nye PINKODEN. Ved kjøp av roboten, er passordet som er lagt inn av produsenten "0000".

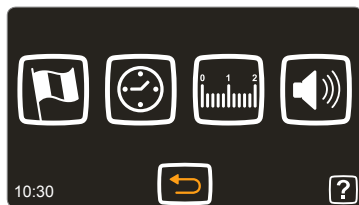
**⚠ For å unngå å glemme passordet, anbefales det å velge en kombinasjon det er lett å huske på.**



Tilkobling. (Finnes bare på enkelte modeller). Gjør det mulig å endre parametrene gjeldende tilkobling.



Generelt oppsett.



- Innstilling av språket som brukermenyen og meldingene vises på.
- Innstilling av dato og klokkeslett for roboten.
- Innstilling av måleenhet for avstandene og områdene.
- Kobler robotens lydvarslinger inn/ut.



Funksjon som gjør det mulig å kontrollere at robotens grunnfunksjoner virker som de skal. Når denne er satt i gang, vil roboten utføre en rekke med klippefunksjoner for å kontrollere at funksjonen virker som den skal. For å gå tilbake til automatisk drift er det nødvendig å inn i innstillingene på nytt og deaktivere drift i demo.



Gjenoppretter fabrikkinnstillingene.

**⚠ Alle konfigurasjonene vil gå tapt, det vil være nødvendig å gjenopprette innstillingene for roboten og hagen på nytt. PINKODEN som er stilt inn vil ikke gjenoprettes til fabrikkinnstillingen.**

## OPPSTART - AUTOMATMODUS

Den automatiske syklusen skal startes ved den første oppstarten, eller etter en periode med inaktivitet.

1. Kontroller at gressdekket som skal klippes har en høyde som er kompatibel med roboten slik at den kan fungere korrekt (se tekniske egenskaper).
2. Juster til ønsket klippehøyde (se justering av klippehøyde).
3. Kontroller at arbeidsområdet har blitt korrekt avgrenset og at det ikke finnes elementer som kan forhindre roboten i å fungere normalt, som indikert i avsnittet "Forberedelse og avgrensning av arbeidsområdene" og påfølgende avsnitt.
4. Plasser roboten i ladestasjonen.
5. Trykk på tasten "ON/OFF" og vent i noen sekunder til roboten er fullstendig slått på. Følg anvisningene som gis på skjermen og legg inn passord om nødvendig.
6. Hvis roboten blir oppstartet for første gang, er det nødvendig å programmere den. Hvis den derimot startes etter en lang periode med inaktivitet, er det nødvendig å kontrollere at de programmerte funksjonene samsvarer med den faktiske tilstanden til overflaten som skal klippes (f.eks. tillegg av et basseng, planter etc.) (se "Programmeringsmodus").
7. Etter noen sekunder vises meldingen "CHARGING" i displayet.
8. Roboten begynner å klippe plenen iht. de programmerte metodene.
9. Kontroller at det ikke finnes store pytter i hagen hvis det har regnet mye, ellers kan det være nødvendig å rydde området først, eller pass på at roboten er i pausetilstand.

## SIKKER STANS AV ROBOTEN

Det kan oppstå behov for å stanse roboten under bruk. Under normale forhold stanses roboten med "STOP"-knappen. Ved fare, eller for å foreta vedlikehold, er det nødvendig å stanse den på en sikker måte for å unngå å risikere at knivbladet plutselig starter. Trykk først på tasten "STOP" og deretter på tasten "ON/OFF" or å stoppe roboten. Koble støpselet fra stikkontakten.



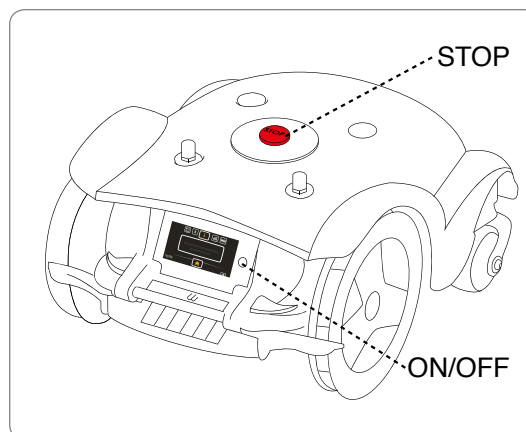
### Viktig

**Det er nødvendig å stanse roboten på en sikker måte for å kunne utføre vedlikeholdsinngrep og reparasjoner (for eksempel: utskifting av knivbladet, rengjøring etc.).**

Gjør følgende for å starte roboten:

- sett roboten i klippeområdet;
- trykk på tasten "ON/OFF" for å slå roboten på og utføre fremgangsmåten for igangsetting på nytt.

Hvis roboten startes utenfor klippeområdet, starter ikke knivbladmotoren, og etter et kort signalsøk vises "NO BORDER" på displayet. Trykk på "ON/OFF"-knappen, sett roboten inn i klippeområdet og start på ny.



## AUTOMATISK RETUR TIL LADESTASJONEN

Roboten avslutter arbeidssyklusen når følgende forhold finner sted:

- **arbeidsøkten er avsluttet:** når arbeidsøkten er avsluttet, returnerer roboten automatisk til ladestasjonen, og den vil fortsette arbeidet iht. de programmerte metodene (se "Programmeringsmodus").
- **regn:** hvis det begynner å regne mens funksjonen er aktivert, returnerer roboten automatisk til ladestasjonen, og vil fortsette å fungere iht. de programmerte metodene (se "Programmeringsmodus").
- **batteriene må lades:** roboten returnerer automatisk til ladestasjonen.
- **Eco Mode:** sensoren påviser at plenen er klippet, og roboten returnerer automatisk til ladestasjonen. Den vil fortsette arbeidet iht. de programmerte metodene (se "Programmeringsmodus").

## BRUK AV ROBOTEN PÅ LUKKEDE OMRÅDER SOM IKKE ER UTSTYRT MED LADESTASJON

Start i modus for lukket område av roboten skal utføres for å klippe lukkede områder, som er innhegnet av kantråd og uten ladestasjon.



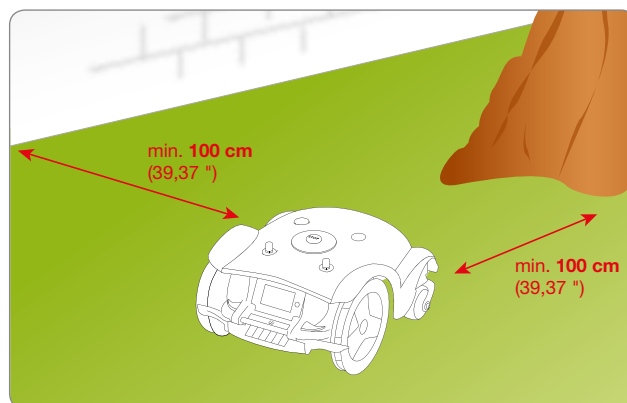
### Forsiktig - Advarsel

**Transportere roboten ved hjelp av det respektive håndtaket. Unngå å ta tak i roboten i skroget og bruk alltid det egnede håndtaket.**

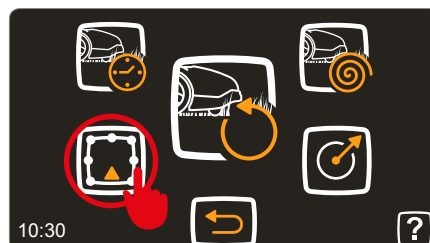
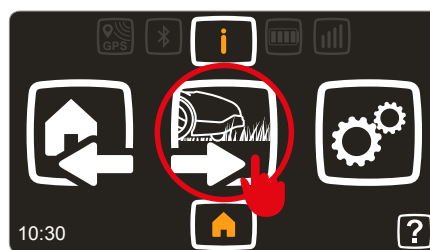
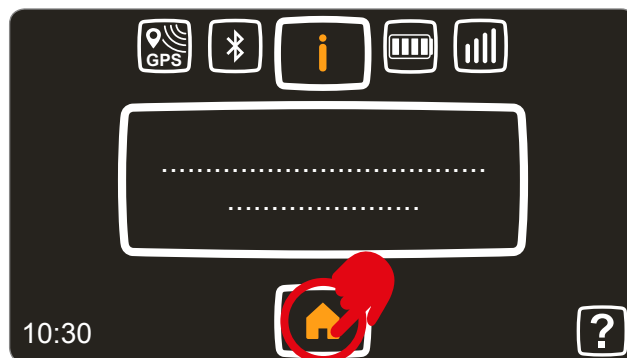
1. Plassere roboten inne på arbeidsområdet ved minst 100 cm (39,37 ") avstand fra kantråden og fra ethvert hinder.
2. Trykk på tasten "ON/OFF" og vent i noen sekunder til roboten er fullstendig slått på. Følg anvisningene som gis på skjermen og legg inn passord om nødvendig.
3. Velg tasten.
4. Velg tasten "lukket område".
5. Still inn klokkeslettet for arbeidsslutt og velg "OK".

Etter endt arbeidstimer, stans roboten under sikre forhold (se "Stans i sikkerhet av roboten") og transportere den på nytt i området utstyrt med ladestasjonen.

Gjenopprette normal drift av roboten som beskrevet i kapitlet "IGANGSETTING - AUTOMATISK MODUS".



NO



## FREMVISNING I DISPLAYET UNDER ARBEIDET

Displayet viser følgende opplysninger mens gressklipperen arbeider:

- gressklipperens hastighet;
- kuttebladets hastighet;
- prosent lading av batteriet.

Mens gressklipperen står til lading vil skjermen vise ladestatus.

Hvis gressklipperen er i status utenfor arbeidsøkten, fremviser displayet dag og tid for start av neste økt.



## LANGVARIG INAKTIVITET OG KLARGJØRELSE FØR OPPSTART

I tilfelle robotens ikke brukes over tid og før klippesesongen, er det nødvendig å foreta en rekke operasjoner for å garantere at den fungerer korrekt når den skal tas i bruk igjen.

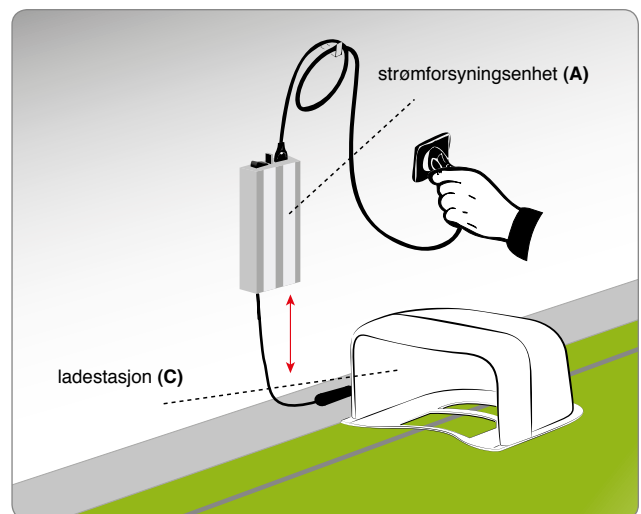
1. Lad batteriet helt opp før det settes bort for vinteren. Lad batteriet minst hver 5. måned.
2. Utfør det planlagte vedlikeholdet hos en autorisert forhandler. Dette er en nødvendig forholdsregel for å holde roboten i god stand. Vanligvis inngår følgende arbeid i servicen:
  - total rengjøring av robotens chassis, knivbladet og alle andre bevegelige deler;
  - innvendig rengjøring av roboten;
  - kontroll av robotens funksjon;
  - kontroll og, om nødvendig, utskifting av slitte deler som for eksempel knivbladet, børstene (bare på de robotmodellene som er utstyrt med motorer med børster);
  - kontroll av batteriets kapasitet;
  - ved behov kan forhandleren også installere den nye programvaren.
3. Rengjør nøye roboten og ladestasjonen (se "Rengjøring av roboten").
4. Kontroller komponenter som eventuelt kan være slitt eller skader, som for eksempel knivbladet, og vurder om det er behov for utskifting.
5. Oppbevar roboten på et beskyttet og tørt sted, med passende romtemperatur på mellom 10-25 °C, som ikke er lett å få tilgang til for uvedkommende (barn, dyr, andre fremmedlegemer etc.). Oppbevar roboten ved en temperatur som er under 20 °C for å begrense utladingen av batteriene.
6. Koble støpselet (A) fra stikkontakten.
7. Dekk til ladestasjonen (C) for å unngå at materiale trenger inn (løvverk, papir, etc.) og ta vare på kontaktplatene.

### Oppstart

Før du starter opp roboten etter langvarig inaktivitet, skal du gjøre som forklart nedenfor.

1. Koble strømforsyningsenhetens støpselet (A) til strømuttaket.
2. Koble tilbake hovedstrømmen.

Gjenopprette normal drift av roboten som beskrevet i kapitlet "IGANGSETTING - AUTOMATISK MODUS".



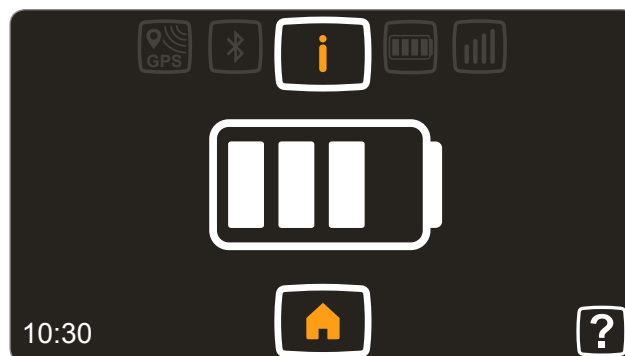




### Fare – Advarsel

**Det er forbudt å lade roboten på områder med fare for eksplosjon og i lettantennelige miljøer.**

1. Strømføre ladebasen elektrisk og se til at ladeplatene er rene.
2. Plassere roboten inne på ladestasjonen uten å slå den på.
3. Kontroller at ladeknettene lager kontakt med ladeplatene og at skjermen slås seg på og visere batterienes lade nivå.
4. Etter endt lading (cirka 6 timer) fjernes roboten fra ladestasjonen.
5. Sett roboten bort på et beskyttet og tørt sted, med en egnet romtemperatur på mellom 10 - 20 °C, der roboten ikke enkelt kan nås av barn, dyr, andre fremmedlegemer, osv.



NO

## BRUKSRÅD

Nedenfor gis enkelte indikasjoner som du bør forholde deg til ved bruk av roboten:

- første gang roboten brukes skal du simulere noen testmanøvre for å bli kjent med betjeningene og hovedfunksjonene, også etter at du har lest gjennom dokumentasjonen;
- kontroller at festeskruene til hoveddelene er godt strammet;
- klipp plenen ofte for å unngå at gresset blir for høyt;
- bruk ikke roboten til å klippe gress som er mer enn **1 cm** (0,40 ") høyere enn knivbladet. Ved høyt gress, skal knivbladet heves, for deretter å bli senket gradvis de påfølgende dagene;
- hvis plenen er utstyrt med automatisk vanningsanlegg, skal du programmere roboten til å returnere til ladestasjonen minst 1 time før vanningen begynner;
- kontroller flatens helling og forsikre deg om at den ikke overskrider maks. tillatte verdier slik at det ikke vil være risikabelt å bruke roboten;
- vi anbefaler å programmere roboten slik at den ikke arbeider mer enn nødvendig ved å ta i betraktning at gresset har ulik vekstrate i de forskjellige sesongene, slik at den ikke blir utsatt for unødvendig slitasje og batterienes varighet svekkes;
- forsikre deg om at det ikke finnes personer og husdyr i arbeidsområdet mens roboten er i drift for å unngå farlige situasjoner (dette gjelder spesielt barn, eldre og handikappede personer). For å unngå denne risikoen, er det tilrådelig å programmere robotens produktive arbeid til de mest egnede tidene.



### Viktig

Under vedlikeholdsoperasjonene skal du bruke det personlige verneutstyret som er oppgitt av produsenten, spesielt når du utfører inngrep på knivbladet. Før du igangsetter vedlikeholdsoperasjonene, skal du forsikre deg om at roboten er stanset på en sikker måte (se "Sikker stans av roboten").

### TABELL OVER INTERVALLER FOR PLANLAGT VEDLIKEHOLD

Hyppighet	Del	Type inngrep	Referanse
Hver uke	Knivblad	Rengjør kniven og kontroller om den er godt slipt. Hvis knivbladet er bøyd på grunn av støt eller fordi det er veldig slitt, skal det skiftes	Se "Rengjøring av roboten" Se "Utskifting av knivblad"
	Ladeknotter til batteriene	Rengjør og fjern eventuelle oksideringer	Se "Rengjøring av roboten"
	Kontaktplater	Rengjør og fjern eventuelle oksideringer	Se "Rengjøring av roboten"
	Regnsensor	Rengjør og fjern eventuelle oksideringer	Se "Rengjøring av roboten"
Hver måned	Robot	Foreta rengjøringen	Se "Rengjøring av roboten"
Én gang i året eller etter endt klippesesong. Utføre overhaling hos et godkjent assistansesenter.	Robot	Utføre overhaling hos et godkjent assistansesenter	Se "Langvarig inaktivitet og klargjørelse før oppstart"

## RENGJØRING AV ROBOTEN

1. Stans roboten på en sikker måte (se "Sikker stans av roboten").



### Forsiktig - Forholdsregler

**Bruk vernehansker slik at du ikke risikerer å kutte hendene.**

2. Rengjør alle robotens utvendige overflater med en godt vridd svamp (for å fjerne overflødig vann) som er fuktet med lunke vann og nøytral såpe, før den tas i bruk.



### Forsiktig - Forholdsregler

**Hvis du bruker for mye vann kan dette føre til infiltrasjon som kan skade de elektriske komponentene.**

3. Bruk ikke løsemiddel eller bensin da dette kan skade de lakkerte overflatene og plastdelene.
4. Vask ikke de innvendige delene på roboten og bruk ikke høytrykkspyler da dette kan skade de elektriske og elektroniske komponentene.



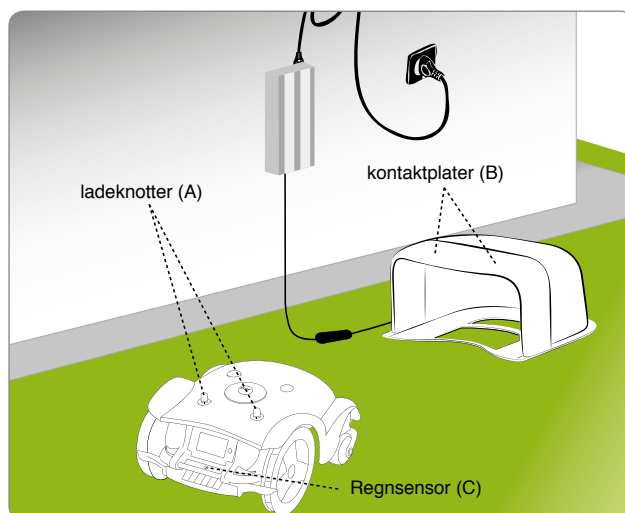
NO



### Forsiktig - Forholdsregler

**For ikke å skade de elektriske og elektroniske komponentene ugjenkallelig, skal roboten ikke legges i vann, verken delvis eller fullstendig, da den ikke er vanntett.**

5. Kontroller robotens underside (området med knivbladet, for- og bakhjulene), bruk en passende børste til å fjerne avleiringer og/eller rester som kan forhindre roboten i å fungere som den skal.
6. Fjern eventuelle gress- og bladrester fra området rundt robotens håndtak.
7. Rengjør ladeknottene (A) og kontaktplatene (B), og fjern eventuelle oksideringer eller rester som skyldes elektrisk kontakt med en tørr klut og fint sandpapir, om nødvendig.
8. Rengjør regnføleren (C) og fjern rester av smuss eller eventuell korrosjon.
9. Rengjør ladestasjonen på innsiden for å fjerne oppsamlede rester.



## FEIL, ÅRSAKER OG LØSNINGER


Opplysningene som er oppgitt nedenfor har som formål å hjelpe til med å identifisere og korrigere eventuelle uregelmessigheter og funksjonsfeil som kan oppstå under bruk. Enkelte feil kan løses av brukeren; andre krever presis teknisk kompetanse eller spesialkunnskaper, og skal derfor kun utføres av kvalifisert personale som har anerkjent erfaring fra den spesifikke sektoren for inngrepet.


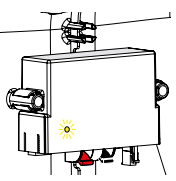


### Forsiktig - Forholdsregler

**Stans roboten under sikre forhold (se "Stans i sikkerhet av roboten") i tilfelle det skulle være nødvendig å inspisere roboten for å unngå faren for at bladet plutselig settes utilsiktet i gang.**

Problem	Årsaker	Løsning
Roboten er veldig støyende	Knivbladet er skadet	Skift knivbladet med et nytt (se "Utskifting av knivbladet")
	Knivbladet er tilstoppet av rester (bånd, tau, plastdeler, etc.)	Stans roboten på en sikker måte (se "Sikker stans av roboten") . Løsne knivbladet <b style="background-color: #c00000; color: white; padding: 2px;">Forsiktig - Forholdsregler</b> <b>Bruk vernehansker slik at du ikke risikerer å kutte hendene</b>
	Roboten har blitt startet med tilstedeværelse av uforutsette hindringer (greiner som har falt ned, gjenglemte gjenstander etc.)	Stans roboten på en sikker måte (se "Sikker stans av roboten") Fjern hindringene og start roboten (se "Oppstart - automatisk drift")
	Feil på elektromotoren	Få motoren reparert eller skiftet ved nærmeste autoriserte servicesenter
	For høyt gress	Øk klippehøyden (se "Justering av klippehøyden") Foreta en forhåndsklipp av området med en vanlig gressklipper
Roboten plasserer seg ikke korrekt inne i ladestasjonen	Feil plassering av kantledningen eller strømledningen til ladestasjonen	Kontroller tilkoblingen til ladestasjonen (se "Installasjon av ladestasjonen og strømforsyningsenheten ")
	Grunnen gir etter i nærheten av ladestasjonen	Plasser ladestasjonen på en jevn og stabil overflate (se "Planlegging av anleggets installasjon")
Roboten oppfører seg uregelmessig rundt blomsterbedene	Kantledningen har blitt lagt ned på feil måte	Plasser kantledningen på nytt slik at den legges korrekt (i retning mot klokken) (se "Installasjon av kantledning")
Roboten arbeider til feil tid	Klokken er feil innstilt	Still robotens klokke på nytt (se ("Programmeringsmodus"))
	Arbeidsøkten er feil innstilt	Still robotens arbeidsøkt på nytt (se ("Programmeringsmodus"))
Roboten gjennomfører ikke funksjonen for rask retur	Funksjonen for rask retur har blitt lagt opp på feil måte	Kontroller at funksjonen for rask retur har blitt nøyaktig satt opp (se "Forberedelse for rask retur av roboten til ladestasjonen")

Problem	Årsaker	Løsning
Arbeidsområdet blir ikke fullstendig klippet	Antall arbeidstimer er utilstrekkelig	Utvid robotens arbeidsøkt (se "Programmeringsmodus")
	Knivblad med avleiringer og/eller rester	Stans roboten på en sikker måte (se "Sikker stans av roboten")  <b>Forsiktig - Forholdsregler</b> <b>Bruk vernehansker slik at du ikke risikerer å kutte hendene</b> Rengjør knivbladet
	Slitt knivblad	Skift knivbladet med en original reservedel (se "Utskifting av knivbladet")
	Arbeidsområdet er for stort i forhold til robotens kapasitet	Tilpass arbeidsområdet (se "Tekniske data")
	Batteriene er i ferd med å ende sin livssyklus	Skift batteriene med originale reservedeler (se "Utskifting av batteriene")
	Batteriene lader seg ikke opp fullstendig	Rengjør og fjern eventuell oksidasjon fra batterienes kontaktpunkter (se "Rengjøring av roboten") Lad batteriene i minst 12 timer
Et sekundært område har ikke blitt fullstendig klippet	Programmeringsfeil	Programmer det sekundære området korrekt (se "Programmeringsmodus")
I displayet vises meldingen "Service"	Det er nødvendig å la maskinen overhales	Kontakt nærmeste servicesenter
I displayet vises meldingen "Lift"	Roboten er løftet opp fra bakken.	Kontroller at ingen gjenstander har blokkert eller satt seg fast i roboten. Rengjør og fjern eventuelle gressrester under rammen som kan tilstoppe sensorene (se "Rengjøring av roboten").
I displayet vises meldingen "No Signal"	Kantledningen har ikke blitt korrekt tilkoblet (skadet ledning, strømtilkoblingen mangler, etc.)	Kontroller at strømtilførselen fungerer som den skal, at strømforsyningsenheten og ladestasjonen er korrekt tilkoblet (se "Installasjon av ladestasjonen og strømforsyningsenheten")
I displayet vises meldingen "Out of border"	Bakken har for stor helling	Avgrens området med for stor helling (se "Planlegging av anleggets installasjon")
	Kantledningen har blitt lagt ned på feil måte	Kontroller at ledningen har blitt korrekt installert (for dyptliggende, avstand til metallgjenstander, avstanden mellom ledningene som avgrensner to elementer er mindre enn 70 cm) (se "Planlegging av anleggets installasjon")
	Kantledningen for avgrensning av interne områder (blomsterbed, busker etc.) har blitt lagt i retning med klokken	Plasser kantledningen på nytt slik at den legges korrekt (i retning mot klokken) (se "Installasjon av kantledning")
	Overopphetet strømforsyningsenhet	Ta i bruk passende løsninger som reduserer strømforsyningsenhetens temperatur (ventilering eller endring av installasjonssonen, etc.) (se "Planlegging av anleggets installasjon")
	Feil i transmisjonen til hjulene	Kontroller, og om nødvendig, fest hjulene korrekt

Problem	Årsak	Løsning	
I displayet vises meldingen "Wheel error"	Ujevn flate eller flate med hindringer som forhindrer bevegelsen	Kontroller at plenen som skal klippes er jevn og uten hull, steiner eller andre hinder. I motsatt fall skal du foreta de nødvendige utbedringene (se "Forberedelse og avgrensning av arbeidsområdene (hoved- og sekundærområder)")	
	En eller begge av motorene som styrer transmisjonen til hjulene er defekt	Få motoren reparert eller skiftet ved nærmeste autoriserte servicesenter	
I displayet vises meldingen "Too high grass" - "Blade Error"	Knivbladet er skadet	Skift knivbladet med et nytt (se "Utskifting av knivbladet")	
	Knivbladet er tilstoppet av rester (bånd, tau, plastdeler, osv.)	Stans roboten på en sikker måte (se "Sikker stans av roboten")  <b>Forsiktig - Forholdsregler</b> <b>Bruk vernehansker slik at du ikke risikerer å kutte hendene</b> Løsne knivbladet	
	Roboten har blitt startet i nærheten av uforutsette hindringer (greiner som har falt ned, gjenstander som har blitt glemt igjen, etc.)	Stans roboten på en sikker måte (se "Sikker stans av roboten") Fjern hindringene og start roboten (se "Oppstart - automatisk drift")	
	Feil på elektromotoren	Få motoren reparert eller skiftet ved nærmeste autoriserte servicesenter	
	For høyt gress	Øk klippehøyden (se "Justering av klippehøyden"). Foreta en forhåndsklipp av området med en vanlig gressklipper	
I displayet vises meldingen "WatchdogError"	Det interne systemet for programvaresikkerhet er aktivert	Slå roboten av og på igjen. Hvis problemet vedvarer skal du kontakte nærmeste autoriserte servicesenter	
I displayet vises meldingen "Tilt"	Roboten befinner seg på en skråning større enn tillatt grense	Ekskluder ved å avgrense området som heller mer enn tillatt	
	LED-lyset (C) tennes ikke	Ingen strømforsyning Kontroller at strømforsyningsenheten er korrekt tilkoblet strømuttaket	
	LED-lyset (C) på senderen er på	Avbrutt sikring	Få sikringen skiftet av nærmeste autoriserte servicesenter
		Avbrutt kantledning	Stans roboten på en sikker måte (se "Sikker stans av roboten"). Frakoble strømforsyningsenhetens strømuttak. Foreta sammenkoblingen av kantledningen

## UTSKIFTING AV DELER

### ANBEFALINGER FOR UTSKIFTING AV DELER



Viktig

Foreta utskiftinger og reparasjoner i henhold til produsentens indikasjoner, eller henvend deg til servicesenteret hvis operasjonene ikke er angitt i håndboken.

### UTSKIFTING AV BATTERIER



Viktig

Batteriene skal skiftes hos et autorisert servicesenter.

### UTSKIFTING AV KNIVBLAD

1. Stans roboten på en sikker måte (se "Sikker stans av roboten").



Viktig

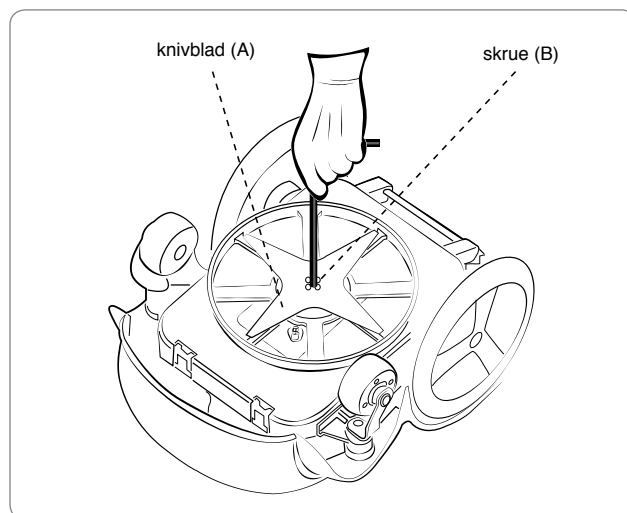
Bruk vernehansker slik at du ikke risikerer å kutte hendene.

For byttet må det kun brukes originalt knivblad som passer til apparatet.

**MODELL:** Autoclip 528 S, Autoclip 530 SG

**Kode til knivbladet:** 122104112/0

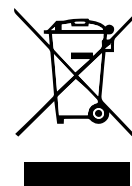
2. Snu roboten opp ned og støtt den slik at du ikke ødelegger dekselet.
3. Løsne skruene (B) for å ta av knivbladet (A).
4. Sett inn et nytt knivblad og stram skruene.
5. Snu roboten tilbake til arbeidsstilling.



NO

## DEPONERING AV ROBOTEN

- Ved endt levetid klassifiseres dette produktet som EE-avfall (avfall fra elektrisk og elektronisk utstyr), og det er dermed forbudt å kaste det som vanlig husholdningsavfall; hverken som restavfall eller som sortert avfall.
- Ved avhending skal brukeren følge landets gjeldende lover, dvs. sortere elektrisk og elektronisk utstyr og levere WEEE inn til godkjente gjenvinningsstasjoner, eller levere hele produktet tilbake til forhandleren ved kjøp av et nytt. Ulovlig avhending av avfall fra elektrisk og elektronisk utstyr straffes i henhold til landets gjeldende lover.
- Elektrisk og elektronisk utstyr kan inneholde giftstoffer som kan ha skadelig effekt på miljøet og helsen, og brukeren spiller derfor en viktig rolle i gjenbruket, resirkuleringen og gjenvinningen av avfall fra elektrisk og elektronisk utstyr.
- Alle komponentene som skal sorteres og avhendes på en spesifikk måte er merket med bestemte symboler.



### Fare - Advarsel

**Avfall fra elektrisk og elektronisk utstyr (WEEE) kan inneholde giftstoffer som kan ha skadelig effekt på miljøet og helsen. Derfor er det påbudt å foreta avhendingen av WEEE på korrekt måte og kun hos godkjente gjenvinningsstasjoner.**

- Emballasje - Produktemballasjen er fremstillet med resirkulerbart materiale, og må avhendes i bestemte containere eller leveres inn til godkjente gjenvinningsstasjoner.
- Batterier - Gamle og brukte batterier inneholder stoffer som er giftige for miljøet og helsen og må derfor ikke kastes i husholdningsavfallet. Batteriene skal avhendes i bestemte containere eller leveres inn til godkjente gjenvinningsstasjoner.



**ZUCCHETTI Centro Sistemi S.p.A. Via Lungarno 305/A Terranuova B.ni (AR) ITALY**

Erklærer på eget ansvar at produktet:

automatisk batteridrevet robotgressklipper, modell 7250DE0, 7250EL0, er i samsvar med de grunnleggende kravene til sikkerhet, helse og miljøvern i følgende EU-direktiver:

**Maskindirektiv 2006/42/EF, Direktiv for elektromagnetisk kompatibilitet 2014/30/EU, RoHS-direktiv 2011/65/EF, WEEE-direktiv 2012/19/EU, Direktiv om støyemisjon i miljøet 2005/88/EF;**

er i samsvar med følgende harmoniserte standarder:

NEK EN 50338:2007-06 (**sikkerhet**) (for de anvendbare delene),  
NEK EN 60335-1:2013-01 - EN 60730-1:2011 (**sikkerhet**),  
NEK EN 55014-1:2008-01+A1:2010-10+A2:2012-02 (**emisjon**),  
EN 61000-3-2:2007-04 +A1,A2:2011-09 - NEK EN 61000-3-3:2009-09 (**emisjon**),  
NEK EN 55014-2:1998-10+A1:2002-08+A2:2009-08 (**immunitet**),  
NEK EN 61000-4-2:2011-04 - NEK EN 61000-4-4:2006-01+A1:2010-09 - NEK EN 61000-4-5:2007-10 - NEK EN 61000-4-6:2011-10 - NEK EN 61000-4-11:2006-02 (**immunitet**),  
NEK IEC 60529:1997-07+A1:2000-06 (**beskyttende kapsling**),  
EN 50419:2006 (WEEE - Merking av elektrisk og elektronisk utstyr),

er i samsvar med følgende standarder som ikke er harmoniserte:

EN 50636-2-107:2015 (**Particular requirements for robotic battery powered electrical lawnmowers**),  
IEC 61508-3:2010 (**Functional safety of programmable electronic safety-related systems**),

erklærer i tillegg at i henhold til direktiv 2005/88/EF, er LWA lydeffektnivået på en karakteristisk prøve målt til  $74,0 \pm 0,7$  dB (A-veid og referert til 1 pW), det garanterte LWA lydeffektnivået er lavere enn 75 dB (A-veid og referert til 1 pW), og den tekniske dokumentasjonen, i henhold til direktiv 2005/88/EF og 2006/42/EF, oppbevares hos Zucchetti Centro Sistemi S.p.A., via Lungarno 305/a, Terranuova B.ni (AR), Italia.

Terranuova B.ni 01/12/2016

Bernini Fabrizio  
(Administrerende direktør)

NO



# SISÄLLYSLUETTELO

<b>Yleistietoja</b> .....	<b>2</b>
Käyttöoppaan tarkoitus.....	2
Valmistajan ja laitteiston tunnistus.....	3
<b>Turvallisuuteen liittyvää tietoa</b> .....	<b>3</b>
Turvallisuuteen liittyvät määräykset.....	3
Turvavarusteet.....	4
Turvamerkit.....	5
<b>Tekniset tiedot</b> .....	<b>6</b>
Tekniset tiedot.....	6
Laitteiston yleiskuvaus.....	7
Pääosat.....	8
<b>Asennus</b> .....	<b>9</b>
Pakkaus ja pakkauksesta purkaminen.....	9
Laitteiston asennuksen suunnittelu.....	9
Rajakaapelin reitin määrittäminen.....	11
Paluumenetelmä latausasemalle.....	11
Valmistelu robotin nopeaa palaamista varten latausasemaan.....	12
Työalueiden valmistelu ja rajoitus.....	13
Rajakaapelin asentaminen.....	17
Latausaseman ja laturin asentaminen.....	18
<b>Säädöt</b> .....	<b>20</b>
Säätöihin liittyvät suositukset.....	20
Leikkuukorkeuden säätäminen.....	20
<b>Käyttö ja toiminta</b> .....	<b>21</b>
Käyttöä koskevia pakolliset toimenpiteet.....	21
Ohjauspaneelin kuvaus ja katsaus valikkoihin.....	21
Alkuasetukset.....	23
Valikon avaaminen.....	23
Valikon asettaminen – ohjelmointitila.....	24
Käyttöönotto - automaattinen toimintatapa.....	28
Robotin pysäyttäminen turvallisesti.....	28
Automaattinen palaaminen latausasemaan.....	28
Robotin käyttö suljetuilla alueilla, joilla ei ole latausasemaa.....	29
Näytön näyttö työvaiheessa.....	30
Pitkät toimettomuusjaksot ja käyttöönotto.....	30
Akkujen lataaminen pitkää käyttötaukoa varten.....	31
Käyttövinkkejä.....	31
<b>Säännöllinen huolto</b> .....	<b>32</b>
Huoltoon liittyviä suosituksia.....	32
Ohjelmoitujen huoltojen taulukko.....	32
Robotin puhdistus.....	33
Vianetsintä.....	34
<b>Viat, syyt ja korjaustoimenpiteet</b> .....	<b>34</b>
<b>Osien vaihtaminen</b> .....	<b>37</b>
Suosituksia osien vaihtamiseen.....	37
Akkujen vaihtaminen.....	37
Terän vaihtaminen.....	37
Robotin käytöstä poistaminen.....	38
<b>Vaatimustenmukaisuusvakuutus</b> .....	<b>39</b>

FI

Tämän asiakirjan myös osittainen kopiointi on kielletty ilman valmistajan myöntämää kirjallista lupaa. Tuotteiden jatkuvaan parantamiseen tähtäävän politiikan nojalla, valmistaja pidättää oikeuden muuttaa tätä ilman erillistä ilmoitusta, elleivät kyseiset muutokset aiheuta vaaraa terveydelle.  
© 2008 - Tekstit, kuvat ja taitto: Tipolito. Tekstiä on mahdollista kopioida joko kokonaisuudessaan tai osittain mainitsemalla tekijä. La Zecca.

## KÄYTTÖOPPAAN TARKOITUS

- Tämä valmistajan laatiman käyttöohjeen tarkoituksena on antaa tarvittavat tiedot niille, jotka on valtuutettu toimimaan sen kanssa sen suunnitellun elinkaaren aikana.
- Hyvän käyttötieteiden omaamisen ohella, käyttäjien on luettava se huolellisesti ja sovellettava annettuja sääntöjä yksiselitteisesti.
- Valmistaja on antanut nämä tiedot omalla alkuperäisellä kielellä (italia) ja ne voidaan kääntää muille kielille lain ja/tai kaupallisten vaatimusten tyydyttämiseksi.
- Kyseisten tietojen lukeminen estää henkilöiden terveydelle ja turvallisuudelle liittyvien riskien syntymistä taloudellisten vahinkojen ohella.
- Säilytä tätä käyttöopasta koko laitteen elinkaaren ajan tunnetussa ja helppopääsyisessä paikassa, jotta se olisi tarvittaessa aina käden ulottuvilla.
- Jotkut tässä käyttöoppaassa annetut tiedot ja kuvat eivät välttämättä vastaa hankkimaasi mallia, mutta se ei kuitenkaan vaaranna niiden toimintaa.
- Valmistaja pidättää oikeuden tehdä laitteeseen muutoksia ilmoittamatta niistä etukäteen.
- Joidenkin tärkeiden tekstin osien korostamiseksi tai tärkeiden määrittelyjen osoittamiseksi on käytetty symboleita, joiden merkitys kuvataan seuraavassa.



### Vaara - Huomio

**Symboli osoittaa vakavat vaaratilanteet, jotka voivat vakavasti vaarantaa henkilöiden terveyttä ja turvallisuutta jos niitä ei noudateta.**



### Varovaisuutta - Huomio

**Symboli osoittaa, että tarkoituksenmukaisia käytäntöjä on noudatettava, jotta henkilöiden terveys ja turvallisuus ei vaarannu eikä taloudellisia vahinkoja pääse syntymään.**



### Tärkeää

**Tämä symboli osoittaa erityisen tärkeitä teknisiä tietoja, joita ei voi jättää huomioimatta.**

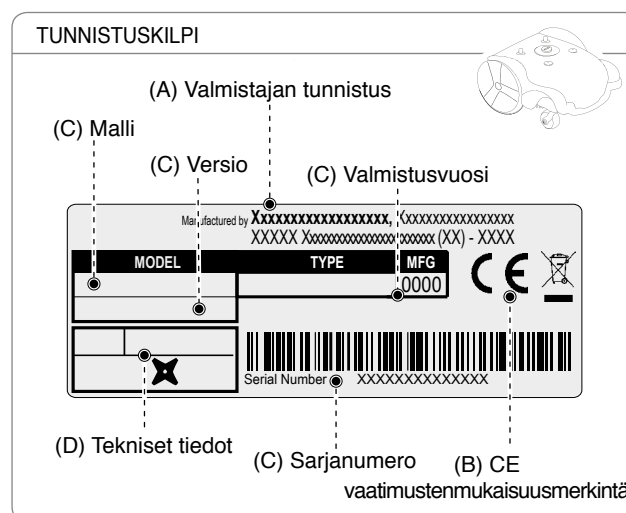
## VALMISTAJAN JA LAITTEISTON TUNNISTUS

Annettu tunnistuskilpi on kiinnitetty suoraan laitteeseen. Siinä lukee kaikki käyttöturvallisuuden kannalta tärkeät viitteet ja ohjeet.

Tarpeen vaatiessa käänny valmistajan huoltokeskuksen tai valtuutetun huoltokeskuksen puoleen.

Anna kaikkien huoltopyyntöjen yhteydessä tunnistuskilvessä lukevat tiedot, likimääräiset käyttötunnit ja havaittu vika.

- A. Valmistajan tunnistus.
- B. CE-vaatimustenmukaisuusvakuutus.
- C. Malli ja versio / sarjanumero / valmistusvuosi.
- D. Tekniset tiedot: Jännite, virta, suojaluokka, massa, leikkuualue.



## TURVALLISUUTEEN LIITTYVÄÄ TIETOA

Valmistaja on kiinnittänyt erityistä huomiota seikkoihin, jotka saattavat aiheuttaa turvallisuus- ja terveysriskejä laitetta käyttäville henkilöille. Näiden tietojen tarkoituksena on kiinnittää käyttäjien huomio erityisesti riskien ennaltaehkäisyyn.



### TURVALLISUUTEEN LIITTYVÄT MÄÄRÄYKSET



### TUOTTEESSA ON TERÄ, EIKÄ SE OLE LEIKKIKALU!

- Lue huolellisesti koko käyttöopas. Erityisen tärkeää se on kaikkien turvallisuutta koskevien tietojen osalta. Varmista, että olet ymmärtänyt kaiken oikein. Käytä laitetta ainoastaan valmistajan ilmoittamaan käyttötarkoitukseen. Noudata huolellisesti toimintaa, huoltoa ja korjausta koskevia ohjeita.
- Varmista, että robotin toiminnan aikana työskentelyalueella ei ole henkilöitä. Erityisesti tämä koskee lapsia, vanhuksia ja liikuntarajoitteisia henkilöitä sekä kotieläimiä. Muussa tapauksessa robotin toiminta on suositeltavaa ohjelmoida ajankohtaan, jona kyseisellä alueella ei ole ihmisiä. Valvo laitetta, jos tiedät että läheisyydessä on kotieläimiä, lapsia tai muita ihmisiä. Jos robotin kulkureitillä on jokin henkilö tai eläin, pysäytä laite välittömästi.
- Valvo robottia sen toimiessa julkisten tai yksityisten alueiden läheisyydessä, joita ei ole rajoitettu vaikeasti ylitettävällä aidalla.
- Tätä robottia ei ole tarkoitettu lasten tai fyysisesti, aistimuksellisesti tai henkisesti rajoittuneiden henkilöiden eikä kokemattomien tai asiaa tuntemattomien henkilöiden käyttöön, ellei heidän turvallisuudestaan vastaava henkilö valvo heitä jatkuvasti ja elleivät he ole saaneet riittäviä ohjeita laitteen käytöstä. Lapsia on valvottava, jotta he eivät pääse leikkimään laitteella.
- Älä salli robotin käyttämistä henkilöille, jotka eivät tunne sen toimintaa ja käyttäytymistä.
- Huolto- ja korjaustoimenpiteitä suorittavien henkilöiden tulee tuntea robotin erityisominaisuudet ja turvallisuusmääräykset kaikilta osin. Lue käyttöopas huolellisesti ennen robotin käyttämistä ja varmista, että olet ymmärtänyt ohjeet.
- Käytä ainoastaan alkuperäisiä varaosia, älä muokkaa robotin muotoilua, älä käsittele väärin, estä toimimasta, poista tai ohita siihen asennettuja turvalaitteita. Valmistaja ei ole millään lailla vastuussa, jos käytetään ei-alkuperäisiä varaosia. Tämän kiellon laiminlyöminen saattaa aiheuttaa vakavia turvallisuus- ja terveysriskejä.
- Tarkasta, että nurmikolla ei ole leluja, välineitä, oksia, vaatteita tai muita esineitä, jotka saattaisivat vahingoittaa teriä. Nurmikolla mahdollisesti olevat esineet saattavat myös vahingoittaa robottia tai aiheuttaa sen pysähtymisen.

- Robotin päälle ei saa koskaan istua. Älä koskaan nosta käynnissä olevaa robottia sen kuljettamista tai terän tarkastamista varten. Älä vie käsiä tai jalkoja käynnissä olevan laitteen alle.
- Älä käytä robottia sadetuslaitteen ollessa toiminnassa. Robotti ja sadetuslaite on ohjelmoitava toimimaan eri aikoina. Älä pese robottia korkeapaineisella vesiruiskulla äläkä upota sitä osittain tai kokonaan veteen, sillä se ei ole vesitiivis.
- Katkaise virransyöttö ja käytä turvalaitetta ennen minkään käyttäjälle kuuluvan säätö- tai huoltotoimenpiteen suorittamista. Käytä valmistajan ilmoittamia henkilönsuojaimia; erityisesti on käytettävä suojakäsineitä silloin kun käsittelet terää.
- Käyttäjän suoritettavaksi kuuluvaa puhdistusta ja huoltoa eivät saa suorittaa lapset, ellei heitä valvota.
- Älä käytä robottia, jos leikkuuterä on vahingoittunut. Leikkuuterä on vaihdettava.
- Älä käytä robottia, jos sen yläkuori on vahingoittunut. Jos siinä esiintyy mekaanisia vaurioita, on se vaihdettava.
- Älä käytä robottia, jos muuntajan virtajohto on vahingoittunut. Vahingoittunut johto saattaa aiheuttaa kontaktin sähköisten osien kanssa. Johdon vaihtaminen on annettava valmistajan, tämän teknisen huoltopalvelun tai vastaavan ammattitaitoisen henkilön tehtäväksi, kaikkien mahdollisten vaaratilanteiden välttämiseksi.
- Tarkasta robotti silmämääräisesti säännöllisin väliajoin. Varmista tällöin, että terä, asennusruuvit ja leikkausmekanismi eivät ole kuluneet tai vahingoittuneet. Varmista, että kaikki mutterit, pultit ja ruuvit on kiristetty. Muutoin robotti ei ole käyttökunnossa.
- Robotin käyttö ja lataaminen räjähdysalttiissa tai tulenarassa ympäristössä on ehdottomasti kielletty.
- Käytä ainoastaan valmistajan toimittamaa akkulaturia ja virtalähdettä. Väärä käyttö saattaa aiheuttaa sähköiskuja, ylikuumenemista tai syövyttävien nesteiden vuotamista akusta. Jos nestettä vuotaa ulos, akku on pestävä vedellä / neutralointiaineella. Jos ainetta on joutunut silmiin, ota yhteyttä lääkäriin.

---

## TURVAVARUSTEET

---

### 1. Puskurit

Puskuritunnistimien ansiosta jos robotti kohtaan korkeudeltaan vähintään 10 cm:n esteen, se pysähtyy ja palaa takaisin välttämällä esteeseen törmäämistä.

### 2. Kallistusmittari

Jos robotti työskentelee kaltevilla mailla, ylittäen määrätyt tekniset ominaisuudet tai jos se kaatuu kumoon, robotti pysäyttää leikkuuterän.

### 3. Häätäpysäytyspainike

Robotin yläosaan asetettu ja muihin näppäimistöillä oleviin painikkeisiin nähden suurempi painike, jossa lukee "STOP". Painamalla tätä painiketta toiminnan aikana ruohonleikkuurobotti pysähtyy välittömästi ja terä pysähtyy.

### 4. Ylivirtasuojaus

Molempia moottoreita (terä ja pyörät) valvotaan toiminnan aikana jatkuvasti kaikissa tilanteissa, jotka voivat aiheuttaa niiden ylikuumenemisen. Jos pyörien moottorissa esiintyy ylivirta, robotti yrittää toimia vastakkaiseen suuntaan. Jo ylivirta jatkuu, robotti pysähtyy ja ilmoittaa virheestä. Jos ylivirta esiintyy leikkuuterän moottorissa, käytettävissä on kaksi eri toimintatapaa. Jos parametrit kuuluvat ensimmäiseen toimintatapaan, robotti suorittaa liikkeitä leikkuuterän vapauttamiseksi. Jos ylivirta on alle robotin suoja-alueen, robotti pysähtyy ja ilmoittaa moottorissa syntyneestä virheestä.

### 5. Signaali puuttuu -anturi

Jos signaali puuttuu, robotti pysähtyy automaattisesti.

## TURVAMERKIT

 	<p>Lue käyttöohjeet huolella ja ymmärrä niiden merkitys ennen laitteen käyttöä.</p>	 	<p>Säilytä riittävä turvaetäisyys laitteesta sen toiminnan aikana.</p> <p>Robotin toiminnan aikana varmista, ettei käyttöalueella ole henkilöitä (esimerkiksi lapsia, vanhuksia tai liikuntavammaisia) eikä kotieläimiä. Pidä lapsia, kotieläimiä ja muita henkilöitä turvaetäisyydellä käynnissä olevasta laitteesta. Kyseisen riskin välttämiseksi on suositeltavaa ohjelmoida robotin toiminta sopivaan kellonaikaan.</p>
 	<p>Älä koske pyörivää terää, työnnä käsiä ja jalkoja laitteen alle kun se on liikkeessä. Odota, että terä ja pyörivät osat pysähtyvät kokonaan ennen niihin menoa.</p>	 	<p>Varoitus! Älä puhdista tai pese laitetta vesisuihkeilla.</p> <p>Robotin toiminnan aikana varmista, ettei käyttöalueella ole henkilöitä (esimerkiksi lapsia, vanhuksia tai liikuntavammaisia) eikä kotieläimiä. Pidä lapsia, kotieläimiä ja muita henkilöitä turvaetäisyydellä käynnissä olevasta laitteesta. Kyseisen riskin välttämiseksi on suositeltavaa ohjelmoida robotin toiminta sopivaan kellonaikaan.</p>
 	<p>Älä nouse laitteen päälle.</p>		
  	<p>Kytke turvalaite päälle ennen laitteessa suoritettavia toimenpiteitä tai sen nostamista.</p>		

# TEKNISET TIEDOT

## TEKNISET TIEDOT

Kuvaus		Malli	
		Autoclip 528 S	Autoclip 530 SG
		7250DE0	7250EL0
Maksimaalinen leikkuupinta-ala			
Robotti (*)	m <sup>2</sup> (sq ')	2600 (27976 Ⓜ)	3200 (34432 Ⓜ)
<b>Ominaisuudet</b>			
Mitat (l x k x s)	mm	890x440x700	
Robotin paino akku mukaan lukien	kg	15,3	
Leikkuukorkeus (Min-Max)	mm (")	25-70 (0,99 - 2,76 ")	
Leikkuuterän läpimitta	mm (")	290 (11,42 ")	
Mootorit		harjattomat	
Leikkuuterän nopeus	RPM	3000 Huolto	
Liikenopeus	metriä/ minuutissa	30 (98.43 Ⓜ)	
Suurin sallittu ja suositeltu kaltevuus (*)	%	45% hyväksyttävissä, nurmikon kunnan ja asennettujen lisävarusteiden mukaan. 35% suurin sallittu ja suositeltu. Nurmikon normaaleissa olosuhteissa. 20% lähellä ulkoreunaa tai rajakaapelia.	
Ympäristön lämpötila	Max °C	<b>ROBOTTI</b> -10°(14 F.) (Min) +50° (122 F.) (Max) <b>AKKULATURI</b> -10°(14 F.) (Min) +40° (104 F.) (Max)	
äänitehotasolla mitattu	dB(A)	70 (Max) 65 (Nurmikon ylläpito)	
Vesitiiviysluokka	IP	IP44	
Sähköiset ominaisuudet			
Akkulaturi (litiumakulle)		Tulo: 100 - 240 V~; 2 A - 1 A; 50/60 Hz; Luokka 1  Lähtö: 29.4 V ===; 5.0 A	
Laturi- ja lataustyyppi			
Ladattava litium-ioni akku (nimellisjännite)		25.9V 1x7.5Ah	
Akkulaturi		29.4 Vcc - 5.0 A	
Latauksen keskimääräinen kesto	hh:mm	2:30	
Keskimääräinen työajan kesto täyden latausjakson jälkeen (*)	hh:mm	3:30	
<b>Leikkuuterän pysäytysturva</b>			
Kaatumisanturi		vakiovaruste	
Hätäpainike		vakiovaruste	

(\*) Ruohon ja nurmikon kunnan perusteella.



Vakiovarusteet / Lisävarusteet / Toiminnot			
pääalue		4	
Sadetunnistin		vakiovarusteena	
ECO-tila - Itseohjelmointi (patentoitu)		vakiovarusteena	
Connect module (GPS, GPRS)		ei käytettävissä	vakiovarusteena
Paluumenetelmä latausasemalle		"V-Meter" - "follow wire"	
Rajakaapelin maksimipituus (osoittava, lasketaan säännöllisen alueen mukaan)	m (')	1000 (3280')	

(\*) Ruohon ja nurmikon kunnon perusteella.

## LAITTEISTON YLEISKUVAUS

Laite on puutarhojen ja asuinpaikkojen nurmikoiden leikkuuseen suunniteltu ja valmistettu robotti, joka toimii päivin ja öin. Se on pieni, kompakti, hiljainen ja helppo kuljettaa.

Leikattavan pinnan erilaisten ominaisuuksien perusteella robotti voidaan ohjelmoida toimimaan usealla alueella: pääalueella ja useilla sivualueilla (mallien erilaisten ominaisuuksien mukaan).

Toiminnan aikana robotti leikkaa rajakaapelilla rajatun alueen.

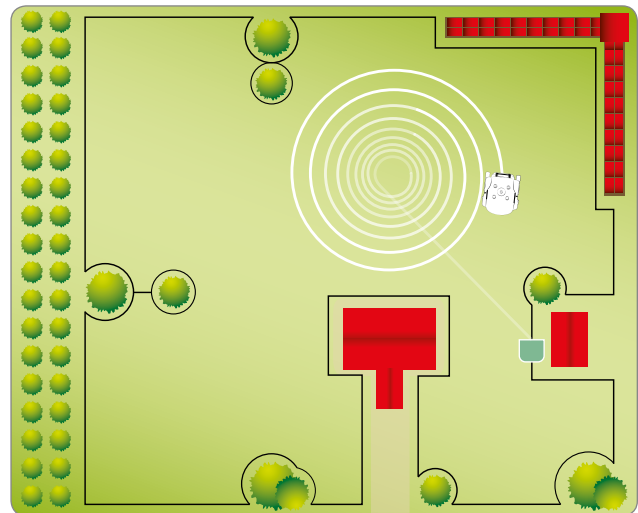
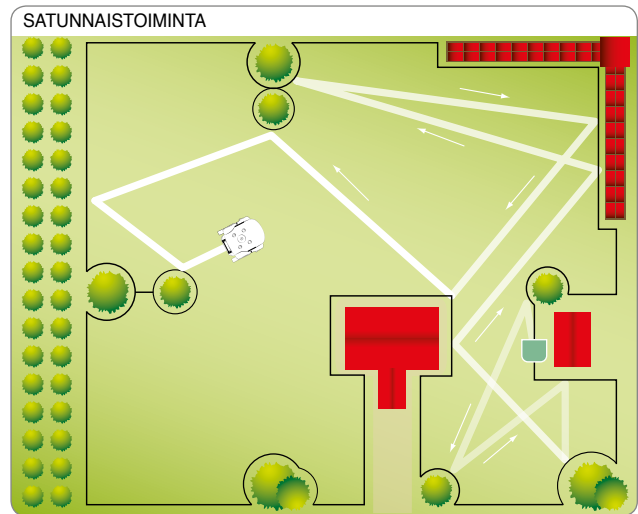
Kun robotti havaitsee rajakaapelin tai kohtaa esteen, se vaihtaa suuntaa satunnaisesti ja jatkaa toimintaa uuteen suuntaan.

Satunnaisen toiminnan perusteella robotti leikkaa rajatun nurmikon automaattisesti ja kokonaan (ks. kuva).

Robotti tunnistaa pitkän ja/tai tiheimmän nurmikon puutarhan alueella ja käynnistää spiraaliliikkeen automaattisesti, jos se pitää sitä tarpeellisena, nurmikon täydellistä viimeistelyä varten.

Nurmikon pinta, jota robotti voi leikata, riippuu seuraavista tekijöistä:

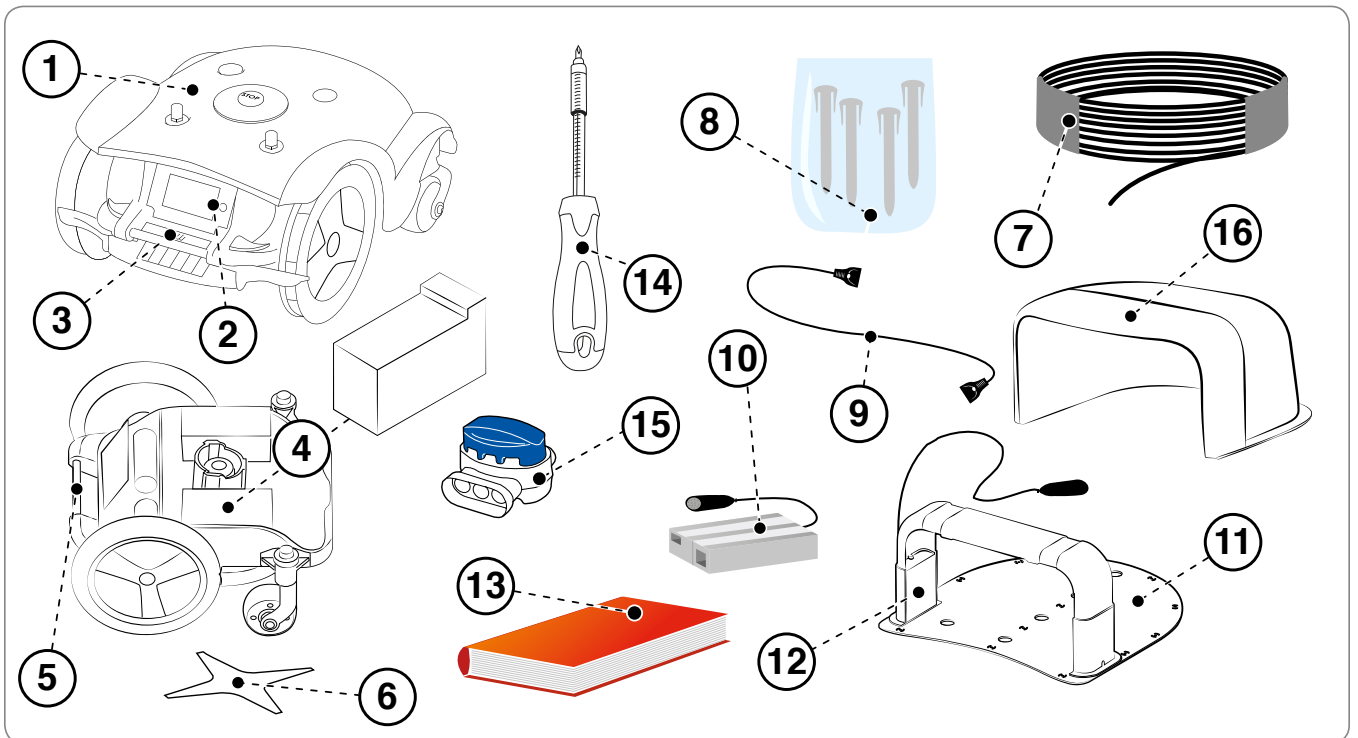
- robotin malli ja asennetut akut;
- leikattavan alueen ominaisuudet (epäsäännölliset rajat, epäyhdenmukainen pinta, alueen jakautuminen osiin jne.);
- nurmikon ominaisuudet (ruohon tyyppi ja pituus, kosteus jne.);
- terän kunto (hyvä teroitus, ilman jäämiä ja kovettumia yms.).



## PÄÄOSAT

MALLI		Autoclip 528 S	Autoclip 530 SG
Versio		A	B
①	Robotti	✓	✓
②	Ohjausnäppäimistö	✓	✓
③	Sadetunnistin	✓	✓
④	Akku	✓	✓
⑤	Kahva	✓	✓
⑥	Leikkuuterä	✓	✓
⑦	Rajakaapelinippu	0	0
⑧	Naulat	20	20
⑨	Laturin virtajohto	✓	✓
⑩	Laturi	✓	✓
⑪	Latausasema	✓	✓
⑫	Lähetin	✓	✓
⑬	Käyttöohje	✓	✓
⑭	Leikkuukorkeuden säätövain	✓	✓
⑮	Rajakaapelin liitos	-	-
⑯	Latausaseman kuori	-	✓

FI



## PAKKAUS JA PAKKAUKSESTA PURKAMINEN

Laite toimitetaan pakkauksessa. Kun pakkausta puretaan, ota se varovaisesti pois ja tarkista osien kunto.



## Varovaisuutta - Huomio

**Pidä muovikalvot ja -astiat poissa vauvojen ja pienten lasten ulottuvilta. Tukehtumisvaara!**



## Tärkeää

**Säilytä pakkausmateriaalit tulevaa käyttöä varten.**

## LAITTEISTON ASENNUKSEN SUUNNITTELU

Robotin asennus ei vaadi vaikeita toimenpiteitä, vaan jonkin verran etukäteissuunnittelua, jotta voidaan määrittää paras alue latausaseman asentamiseen ja alueen ympäröimiseen rajakaapelilla.

- Latausasema on asetettava nurmikon reunaan mieluummin suurimmalle nurmikkoalueelle, josta päästään helposti nurmikon muihin osiin. Latausasemaa kutsutaan seuraavassa "Pääalueeksi".



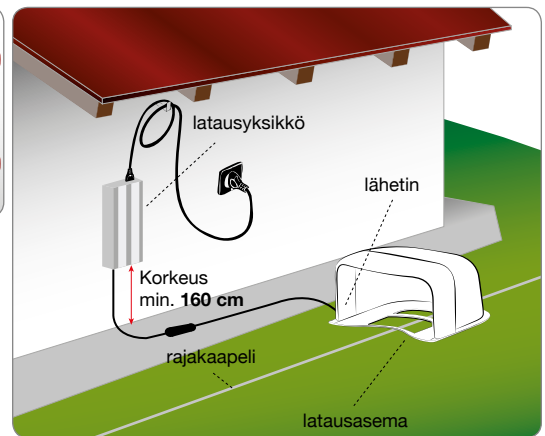
## Varovaisuutta - Huomio

**Aseta laturi pois lasten ulottumattomista. Esimerkiksi vähintään 160 cm:n korkeudelle. (63").**



## Varovaisuutta - Huomio

**Toimi siten, että laturiin pääsee vain valtuutetut henkilöt.**



## Varovaisuutta - Huomio

**Sähköliitintää varten asennusalueen läheisyyteen on asennettava sähköpistoke. Varmista, että liitintä sähköverkkoon on yhdenmukainen voimassa olevien lakien kanssa. Turvallisen toiminnan takaamiseksi sähkölaitteisto, johon laturi liitetään, on varustettava kunnolla toimivalla maadoituslaitteistolla. Toimitettu piiri on suojattava vikavirtasuojakytkimellä (RCD), jonka laukaisuvirta on korkeintaan 30 mA.**

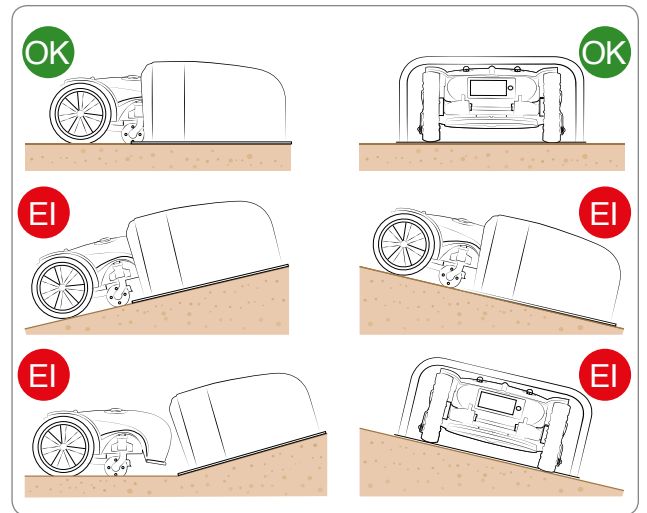


## Tärkeää

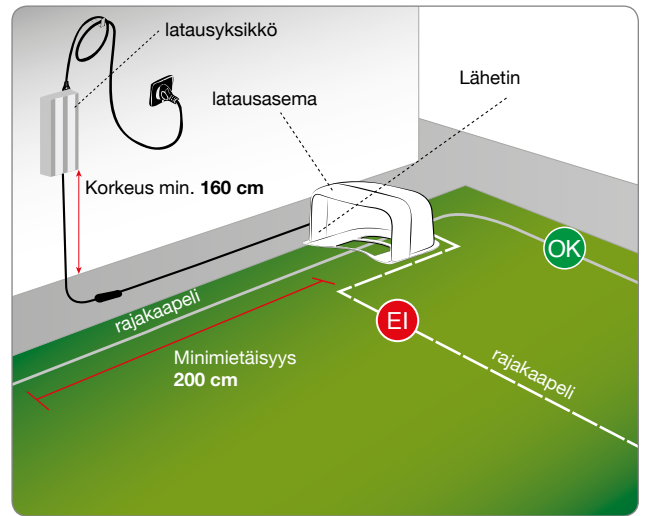
**On suositeltavaa asentaa yksikkö sähkölaitteille tarkoitettuun kaappiin (sekä ulko-että sisäkäyttöön tarkoitettu), joka on varustettu avainlukituksella ja jossa on hyvä tuuletus kunnollista ilmankiertoa varten.**

- Jokaisen työjakson lopussa robotin on päästävä helposti takaisin latausasemalle, joka on uusi lähtöpiste uudelle työjaksolle ja mahdollisille uusille alueille menoon, joita kutsutaan seuraavassa "Sivualueiksi".
- Aseta latausasema noudattamalla seuraavia sääntöjä:
  - tasainen alue;
  - tivas ja vakaa maaperä, joka takaa hyvän vedenpoiston;
  - mieluummin nurmikkoalue, joka on kooltaan suurin;
  - varmista, että mahdollisten sadettimien kantamat eivät saavuta latausasemaa;
  - latausaseman sisäänmenon puoli on asemoitava kuvassa osoitettuun tapaan, jotta robotti pääsee sinne takaisin rajakaapelia myötäpäivään seuraamalla;
  - ennen alustaa on asetettava 200 cm suoraa kaapelia.
  - latausaseman läheisyydessä mahdolliset sijaitsevat metalliset tangot tai nurmikkoa rajoittavat metallielementit saattavat aiheuttaa signaaliin häiriöitä. Sijoita asema pihan toiselle puolelle tai siirrä se kauemmaksi metallielementeistä. Käänny valmistajan huoltopalvelun tai valtuutetun huoltokeskuksen puoleen lisätietojen saamiseksi.
- Latausasema on kiinnitettävä kunnolla maahan. Vältä, ettei alustan eteen muodostu kynnyksiä ja aseta sisäänmenoon tarvittaessa pieni keinonurmipala siinä olevan kynnyksen kompensoimiseksi. Vaihtoehtoisesti ota nurmikko osittaisesti pois ja asenna alusta ruohon juureen.
- Latausasema on kytketty laturiin narulla, jonka on poistuttava latausasemalta leikkuuaseman ulkopuolelta.

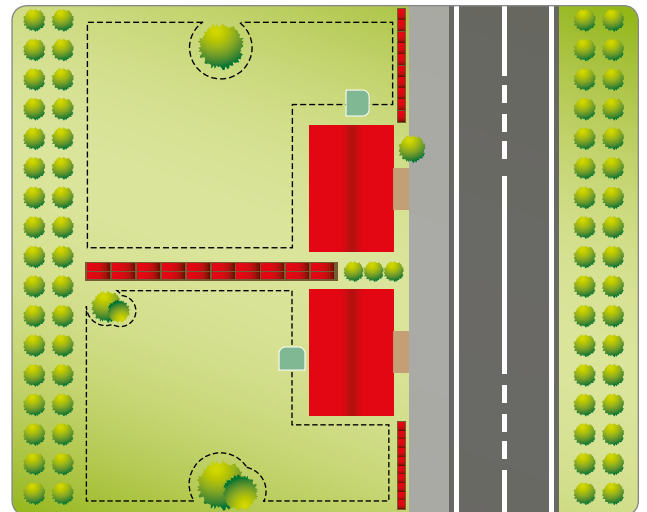
- Aseta laturi seuraavia sääntöjä noudattamalla:
  - tuuletettuun paikkaan ilmastolisilta tekijöiltä ja suoralta auringonvalolta suojattuna;
  - mieluummin asunnon, autotallin tai varaston sisälle;
  - jos se asetetaan ulos, sitä ei saa altistaa suoralle auringonvalolle ja vedelle: näin ollen sitä on suojattava tuuletetun laatikon sisällä. Sitä ei saa asettaa suoraan kosketukseen maan tai kosteiden paikkojen kanssa;
  - aseta se nurmikon ulkopuolelle älä nurmikolle;
  - suorista ylimääräinen naru, joka menee latausasemasta laturiin. Älä lyhennä tai pidennä narua.



- Sisäänmenossa olevan kaapelipätkän on oltava suorassa ja kohtisuorassa latausasemaan nähden vähintään 200 cm pituudella ja ulostulossa olevan pätkän on mentävä latausasemalta; tämän avulla robotti palaa asemaan oikealla tavalla.



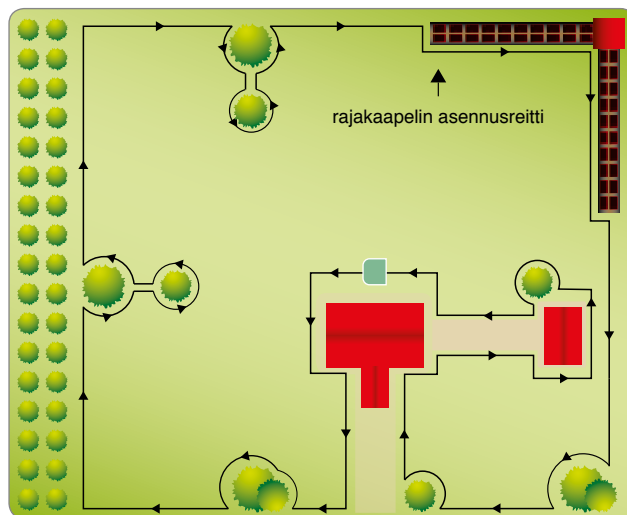
Jos robotti asennetaan lähelle aluetta, johon on asennettu toinen robotti (samanlainen tai eri valmistajan), asennusvaiheessa on tehtävä muutos robotin lähettimeen ja vastaanottiin siten, että kahden robotin taajuudet eivät häiritse toisiaan. Tässä tapauksessa ota yhteyttä lähimpään huoltokeskukseen.



## RAJAKAAPELIN REITIN MÄÄRITTÄMINEN

Ennen rajakaapelin asentamista on tarpeen tarkistaa koko nurmikkopinta. Arvioi mahdolliset nurmikkoon tehtävät muutokset tai toimenpiteet, joita on noudatettava rajakaapelin asennuksen aikana robotin hyvän toiminnan kannalta.

1. Arvioi mitä paluumenetelmää latausasemalle on käytettävä luvussa "PALUUMENETELMÄ LATAUSASEMALLE" annettujen ohjeiden mukaan.
2. Arvioi mihin on tarpeen asentaa rajakaapeli erityisellä tavalla, noudattaen luvussa "VALMISTELU ROBOTIN NOPEAA PALUUTA VARTEN LATAUSASEMALLE".
3. Työalueen valmistelu ja rajoittaminen.
4. Rajakaapelin asennus.
5. Latausaseman ja laturin asennus. Rajakaapelin asennusvaiheessa noudata asennussuuntaa (myötapäivään) ja kiertämistä kukkapenkkin ympäri (vastapäivään). Kuvassa osoitettuun tapaan.

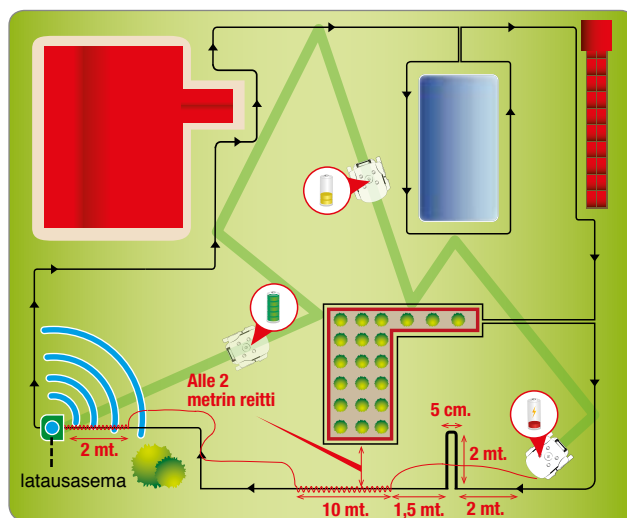


## PALUUMENETELMÄ LATAUSASEMALLE

Robotti voi palata latausasemaan kahdella eri tavalla, käyttövalikon konfiguroinnin mukaan kohdassa "Asetukset" - "Paluu latausasemaan". Käytä menetelmää "Seuraa rajaa" vain niissä tapauksissa, joissa puutarhan sisällä ja lähellä rajakaapelia on lukuisia esteitä (alle 2 m). Kaikissa muissa tapauksissa on käytettävä mieluummin menetelmää "V-Meter" latausasemalle tapahtuvaa pikaisempaa paluuta varten.

**"Seuraa rajaa"**. Tämä paluutapa latausasemaan osoittaa robotille, että raja-kaapelia on seurattava asettamalla sen pyörien väliin. Jos tämä menetelmä on aktivoitu, "Paluuta kaapelia käyttämällä" ei tarvitse asettaa seuraavassa kuvattuun tapaan.

**"V-Meter"**. Asettamalla tämän paluumenetelmän latausasemalle, robotti kulkee noin muutaman senttimetrin - metrin päässä rajakaapelista koskettaen sitä silloin tällöin ennen kaikkea kun kyseessä ovat mutkaiset reitit, kunnes se havaitsee latausaseman lähettämä signaali, jonka avulla robotti suuntaa kulkunsa kaapelia kohden ja palaa asianmukaisesti latausaseman sisään.



Siinä tapauksessa, että alueella on kapeita kulkuväyliä tai latausasemaan pikaisesti ohjaava nuolimainen asennus, on kaapeli asetettava tiettyyn muodostelmaan, jota kutsutaan "kaapelikutsuksi".

Kun "Paluu" tunnistetaan, robotti seuraa rajakaapelia alhaisella nopeudella ja suuremmalla tarkkuudella noin 10 metriä ja palaa sitten paluutapaan "V-Meter", jos se ei ole kohdannut nopean paluun kaapelia tai latausasemaa.

Noudata seuraavia sääntöjä "Paluun" asentamiseksi.

- "Paluu" on kaapelipala, joka laajenee puutarhaan noin 2 metrin pituudelle ja jossa kaapeleiden välinen etäisyys on 5 cm. (1,96").
- "Paluu" on asetettava 2 metriä ennen ahtaita väyliä.
- "Paluu" on asetettava ennen "Nopeita paluita" kohtaa.

**HUOM.** Jos robotti ei saavuta latausasemaa määrätyn ajan sisällä, se seuraa rajakaapelia "Seuraa rajaa" -toimintatavassa.

## VALMISTELU ROBOTIN NOPEAA PALAAMISTA VARTEN LATAUSASEMAAN

Nopea paluu merkitsee rajakaapelin erityistä asennusta maahan, jonka avulla robotti lyhentää paluumatkaansa latausasemaan. Käytä tätä rajakaapelin asennusta vain puutarhoissa, joissa nopea paluu latausasemaan merkitsee paluumatkan todellista lyhenemistä alueen ollessa yli 200 m.

Nopean paluun asentamiseksi, aseta rajakaapeli maahan siten, että se muodostaa kolmion jonka yksi sivu on **50 cm** ja kaksi rajakaapelin asennussivua **40 cm**, kukin kuvassa osoitettuun tapaan.

IKun robotti palaa latausasemaan rajakaapeli pyörien välissä ja se havaitsee tämän erityisen kolmion, se keskeyttää liikkeen ja kääntyy noin 90 astetta puutarhaan sisäpuolelle päin ja jatkaa kulkuaan uuteen suuntaan, kunnes se saavuttaa vastakkaisella puolella olevan rajakaapelin.

Valmistele nopea paluu sellaiseen kohtaan, jota ennen on vähintään **200 cm** ja sen jälkeen vähintään **150 cm** suoraa kaapelia.

Valmistelua ei tarvitse tehdä suoralle reitille, joka on välittömästi ennen latausasemaa tai esteiden läheisyydessä. Tarkista, ettei nopean paluun reitillä ole esteitä, jotka voivat estää nopean paluun.

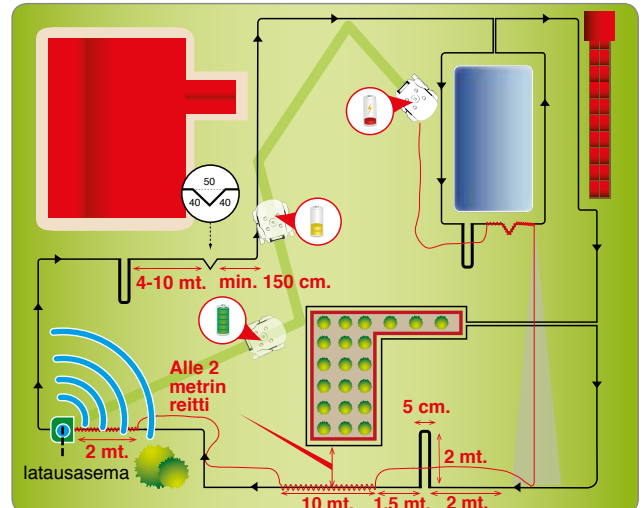
Esivalmistelua ei saa tehdä liian kaltevalla maalla, jotta robotti kykenee tunnistamaan sen helposti. Maksimaalinen kaltevuus riippuu suuresti maan kunnosta. Alle 20 % kaltevuutta suositellaan.



### Tärkeää

**Jos nopea paluu on asetettu väärään kohtaan, se voi estää robotin nopeaa paluuta latausasemaan. Kun robotti kulkee rajalla sivualueen saavuttamiseksi, se ei havaitse nopean paluun valmistelua.**

Kuvassa annetaan joitakin hyödyllisiä tietoja nopean paluun oikeaan asennukseen.



## Leikattavan nurmikon valmistelu

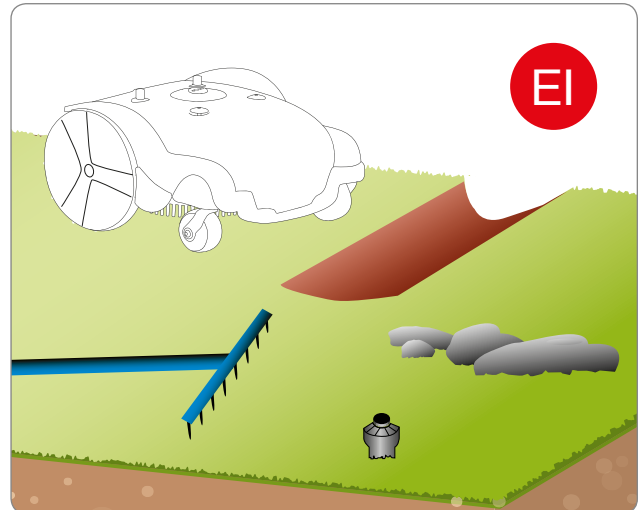
1. Tarkista, että leikattava nurmikko on yhdenmukainen eikä siinä esiinny kuoppia, kiviä tai muita esteitä. Päinvastaisessa tapauksessa kunnosta se tarvittavalla tavalla. Jos joitakin esteitä ei ole mahdollista poistaa, rajoita kyseiset alueet rajakaapelilla.
2. Robotti voi leikata työalueen sisällä olevia pintoja, joiden kaltevuus on korkeintaan 45% (45 cm / metri), jos kyseessä on kuiva ja tasainen nurmikko, jossa pyörien luisumisvaaraa ei esiinny sekä asennettujen lisävarusteiden perusteella. Muissa tapauksissa on tarpeen noudattaa 35% kaltevuutta.

Rajakaapeli on asetettava maahan, jonka kaltevuus ei ylitä 20 % (20 cm / metri) ottaen huomioon, että robotti vaatii suurempaa pitoa paluun aikana latausasemalle. Näin ollen on maaperän kunto tarkastettava huolella ja noudattaa tiukasti raja-arvoja.

Jos rajakaapeli asetetaan maahan, jonka kaltevuus ylittää 20 %, robotti voi siirtyä pois kyseiseltä reitiltä liikkuaan helpommin, sillä se ei kykene ylittämään ahtaita reittejä eikä tunnistamaan nopeaan paluuseen kuuluvaa valmistelua.

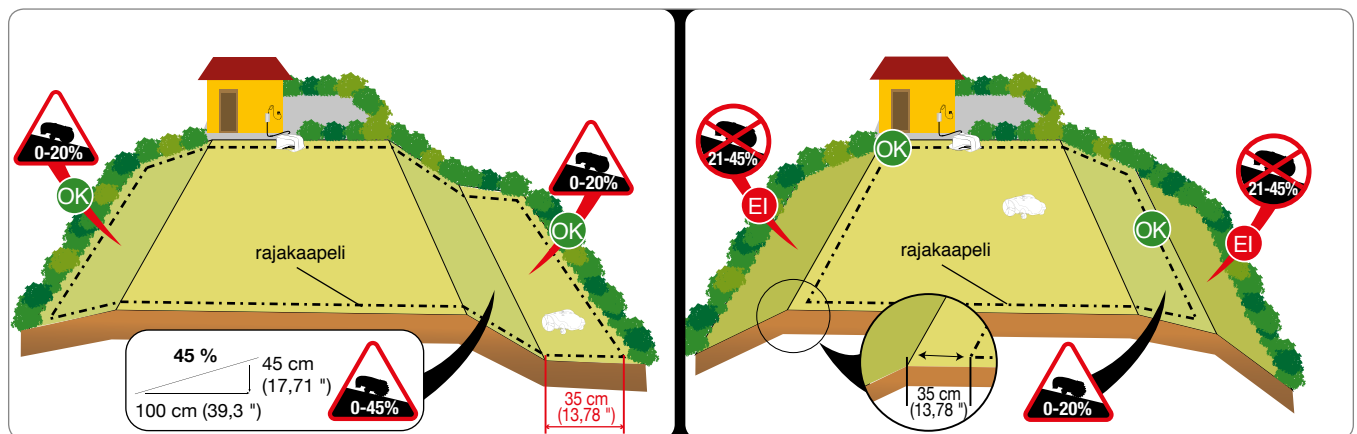
Kaltevuuden on pysyttävä vakaana vähintään 35 cm rajakaapelin sisä- ja ulkopuolella. Jos ohjeita ei noudateta normaalin työskentelyn aikana kaltevilla mailla, kun robotti havaitsee rajakaapelin, pyörät voivat luistaa ja saada robotin ulos työalueelta.

Jos kaltevilla mailla esiintyy edellä kuvattujen rajoitusten mukaisia esteitä, on tarpeen tasoittaa maa vähintään 35 cm ennen estettä, jotta kaltevuutta saataisiin vähennettyä.



### Tärkeää

**Alueita, joilla esiintyy sallittuihin nähden jyrkempiä rinteitä ei voi leikata robottia käyttämällä. Asenna rajakaapeli näin ollen ennen rinteitä eristämällä kyseinen nurmikkoalue.**



## Työalueen rajoittaminen

3. Tarkista koko nurmikkoalue ja arvioi, onko sen jakaminen useampaan alueeseen tarpeellista seuraavassa annettujen kriteerien perusteella. Ennen rajakaapelin asennustoimenpiteiden aloittamista, saadaksesi toimenpiteistä helpot ja yksinkertaiset, tarkista koko reitti. Kuvassa annetaan esimerkki nurmikosta, johon on merkitty rajakaapelin asennusreitti.

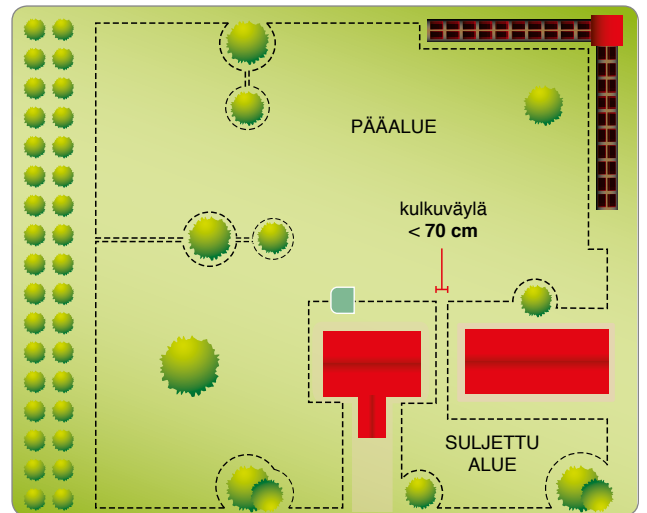
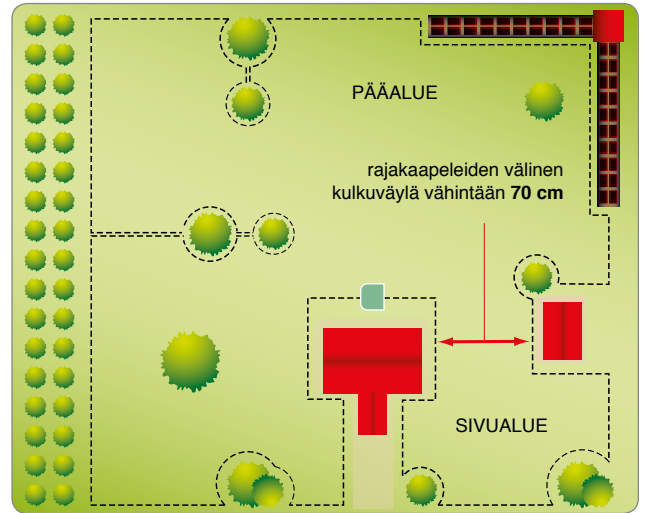
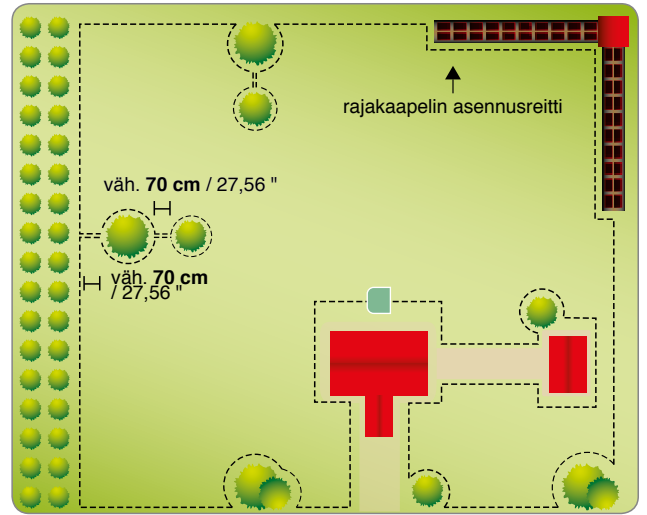
Laitteiston asennuksen aikana on tarpeen paikantaa mahdolliset sivualueet ja suljetut alueet. Sivualueella tarkoitetaan nurmikkoaluetta, joka on yhdistetty pääalueeseen ahtaalla reitillä ja jota on vaikea saavuttaa robotin satunnaisella liikkeellä. Alueelle pääsyn esteenä ei saa olla rappuja eikä rinteitä, jotka ylittävät sallitut ominaisuudet. Kyseinen alue määritetään "sivualueeksi" riippuen myös pääalueen mitoista. Mitä suurempi pääalue sitä vaikeampi on päästä ahtaisiin kulkureitteihin. Yleisesti ottaen kooltaan alle **200 cm** reittejä pidetään sivualueina. Robotin hallitsemien sivualueiden määrä riippuu mallin ominaisuuksista ("Ks. tekniset tiedot").

Sallittu rajakaapeleiden välinen minimietäisyys on **70 cm**. Rajakaapeli on asetettava seuraavassa osoitetun välimatkan päähän nurmikkoalueelle vieraista esineistä. Yleisesti ottaen käytettävissä olevan kokonaismääräisen kulkualan on oltava **140 cm** jos molemmilla puolilla on aita tai pensasaita.

Jos tämä reitti on erittäin pitkä, on suositeltavaa, että rajakaapeleiden välinen leveys ylittää **70 cm**.

Ohjelmoinnin aikana on tarpeen konfiguorida sivualueiden mitat prosentiarvoissa nurmiksoon nähden ja niiden nopeaan saavuttamiseen kuuluva suunta (myötäpäivään/vastapäivään) tarvittavien kaapelimetrien lisäksi. Ks. "Ohjelmointitapa".

Jos edellä kuvattuja minimivaatimuksia ei noudateta ja näin ollen aluetta rajoittaa porras, robotin ominaisuudet ylittävä kallistuskulma tai alle **70 cm** leveä rajakaapelin rajoittama kulkuväylä (käytävä), aluetta on pidettävä suljettuna. "Suljetun alueen" asentamiseksi asenna rajakaapeli edestakaiseen suuntaan samaan asennuspaikkaan alle **1 cm** etäisyyteen. Tässä tapauksessa robotti ei kykene saavuttamaan aluetta itsenäisesti ja se on hoidettava luvussa "Suljettujen alueiden hallinta" kuvattuun tapaan. "Suljettujen alueiden" hallinta vähentää robotin itsenäisesti hallitsemia metrejä.



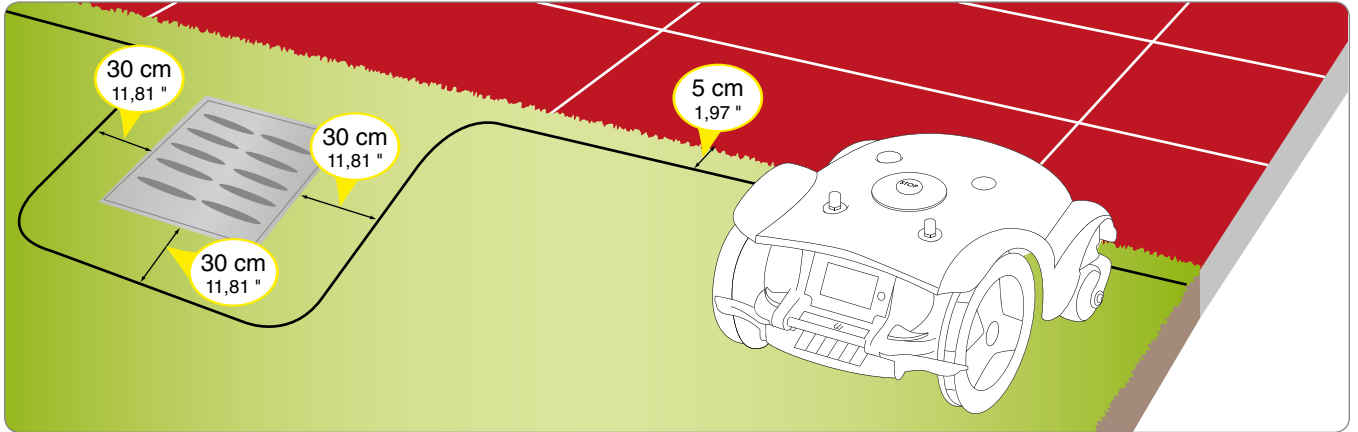


4. Jos työalueen sisä- tai ulkopuolella esiintyy laatoitus tai tie, joka on nurmikon kanssa samalla tasolla, asenna rajakaapeli 5 cm:n päähän laatoituksen reunasta. Robotti tulee hiveneren ulos nurmikolta ja koko nurmikko leikataan. Jos laatoitus on metallinen tai paikalla on viemärin kansi, suihkulautanen tai sähkökaapelit, aseta rajakaapeli vähintään 30 cm:n päähän estääksesi toimintahäiriöiden syntymistä robotissa ja rajakaapelissa.



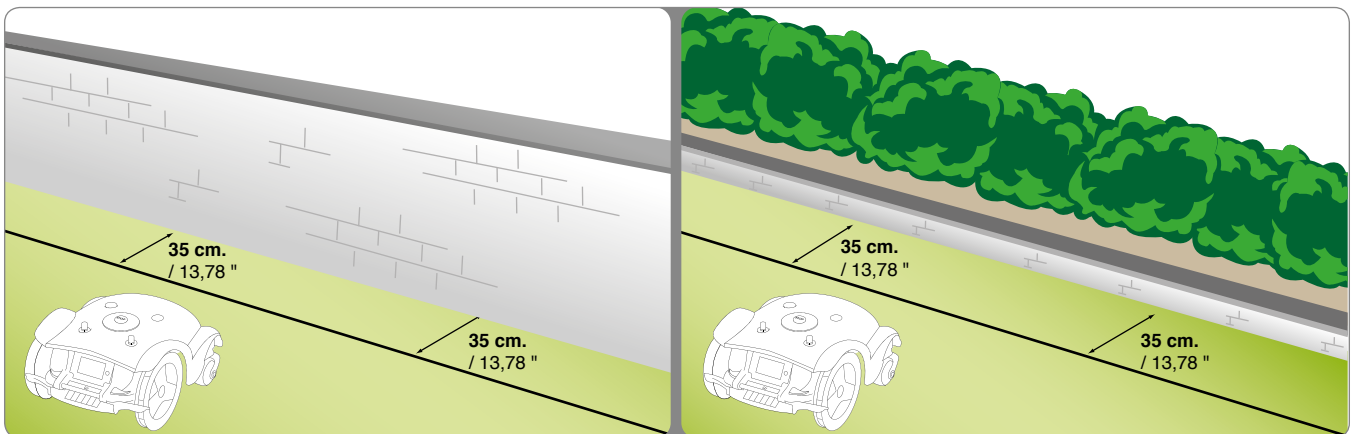
### Tärkeää

Kuvassa annetaan esimerkki työalueen sisäisistä ja ulkoisista elementeistä ja etäisyyksistä, joita on noudatettava rajakaapelin asentamisessa. Rajoita kaikki rauta- tai muista metalleista valmistetut elementit (viemärin kannet, sähköliitännät tms.) välttääksesi häiriöiden syntymistä rajakaapelin signaaliin.

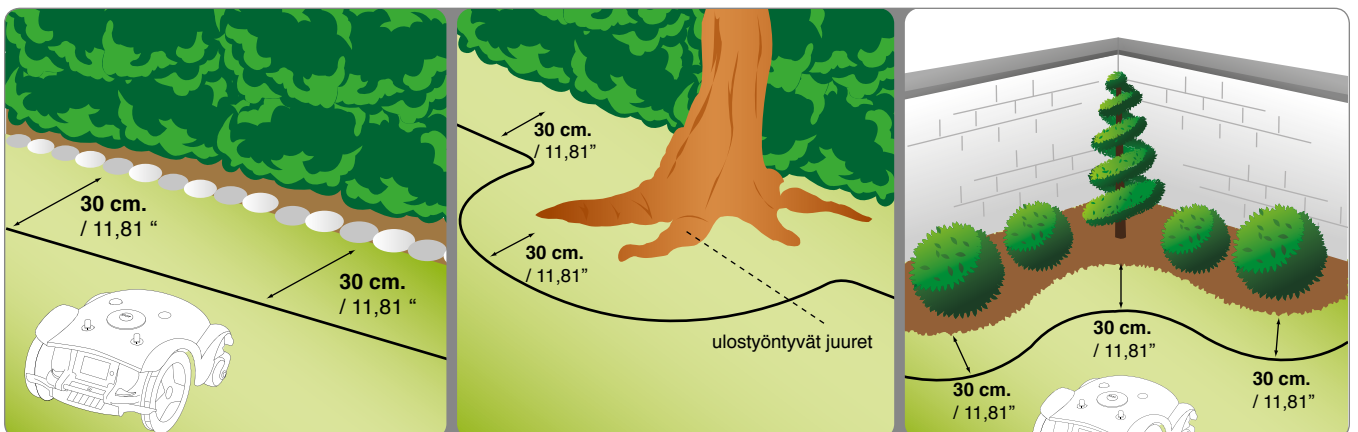


Jos työalueen sisä- tai ulkopuolella on jokin este, esimerkiksi reunakivi, seinä tai muuri, sijoita rajakaapeli vähintään 35 cm (13,78 ") esteestä; jos halutaan estää robotin törmäminen esteeseen, on rajakaapeli sijoitettava vähintään 40 cm:n etäisyydelle (15,75 ") . Reunan läheisyydessä oleva ruoho, jota ei anneta robotin leikattavaksi, voidaan viimeistellä reunaleikkurilla tai pensasleikkurilla.

FI



Jos työalueen sisä- tai ulkopuolella on kukkapenkki, pensas, kasvi ulostyöntyillä juurilla, pieni 2-3 cm:n kuoppa tai pieni 2-3 cm:n reunakiveys, aseta rajakaapeli vähintään 30 cm päähän siitä estääksesi robotin vahingoittumista tai sen aiheuttamaa vahinkoa paikalla oleviin esteisiin. Alueella oleva ruoho, jota ei anneta robotin leikattavaksi, voidaan viimeistellä reunaleikkurilla tai pensasleikkurilla.



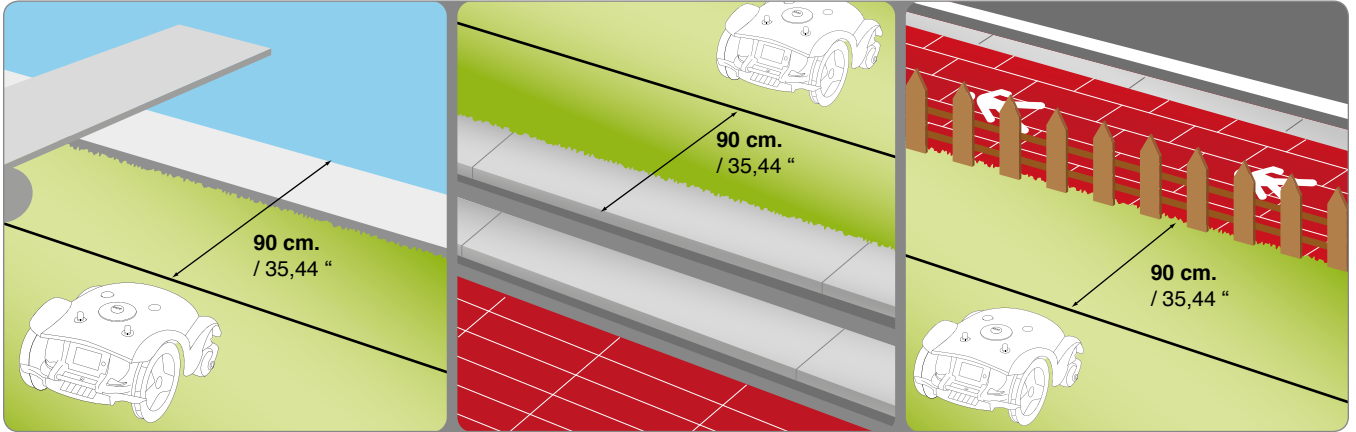
Jos työalueen sisä- tai ulkopuolella on uima-allas, lammikko, jyrkänne, oja, laskeva askelma, reunustamattomia tai helposti ylitettävällä aidalla reunustettuja julkisia teitä, on rajakaapeli asetettava vähintään 90 cm:n etäisyydelle (35,43").

Jotta rajakaapeli pystyttäisiin asentamaan mahdollisimman lähelle leikkuualueen reunaa, on suositeltavaa asentaa vaikeasti ylitettävä aitaus, jos kyseessä on julkinen alue, tai vähintään 15 cm:n aitaus muissa tapauksissa. Näin voidaan rajakaapeli sijoittaa edellisissä kohdissa kuvattujen etäisyyksien mukaisesti.



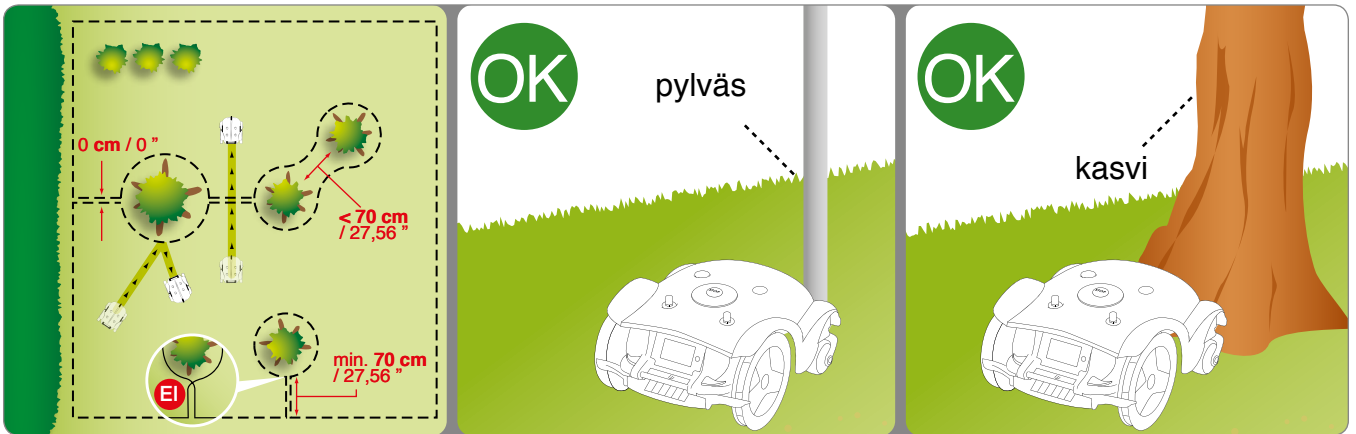
### Tärkeää

**Ohjeessa annettujen etäisyyksien ja kallistuskulmien tarkka noudattaminen takaa ihanteellisen asennuksen ja robotin hyvän toiminnan. Jos paikalla on kaltevuuksia tai liukkaaita maita, lisää etäisyyttä vähintään 30 cm. / 11,81".**



FI

Jos työalueen sisällä on esteitä, jotka kestävät törmäyksiä kuten esimerkiksi puut, pensaat tai pylväät ja joissa ei ole teräviä kulmia, niitä ei tarvitse rajata. Robotti törmää esteeseen ja vaihtaa kulkusuuntaa. Jos haluat estää robotin törmäämistä esteisiin sen turvallisen ja hiljaisen toiminnan kannalta, rajaa kaikki kiinteät esteet. Hivenen kallistuneet esteet kuten kukkalaatikot, kivet tai puut joiden juuret työntyvät ulos on rajattava, jotta voidaan estää mahdolliset leikkuuterän ja itse esteiden vahingoittumiset. Esteen rajaamiseksi, lähtien rajattavaan esteeseen nähden lähimmästä pisteestä, vie rajakaapeli esteen luo, pyöräytä se sen ympäri noudattamalla edellisissä kohdissa kuvattuja välimatkoja ja aseta kaapeli takaisin edellä osoitetulle reitille. Aseta kaapeli päällekkäin meno- ja tulosuuntaan saman naulan alle. Tässä tapauksessa robotti kulkee yli rajakaapelin. Robotin oikean toiminnan kannalta, päällekkäin asetetun rajakaapelin minimipituuden on oltava 70 cm, joka sallii robotin säännöllisen liikkumisen.

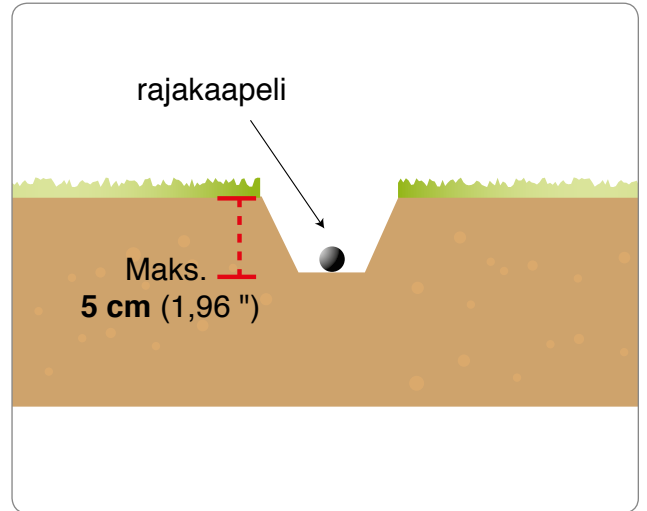


Rajakaapeli voidaan upottaa maahan tai asettaa maahan. Jos käytettävissäsi on kaapelin asentamiseen kuuluva laite, upota kaapeli maahan, sillä se takaa kaapelin suuremman suojauksen. Muussa tapauksessa aseta kaapeli maahan tarkoituksenmukaisia nautoja käyttämällä seuraavassa kuvattuun tapaan.



### Tärkeää

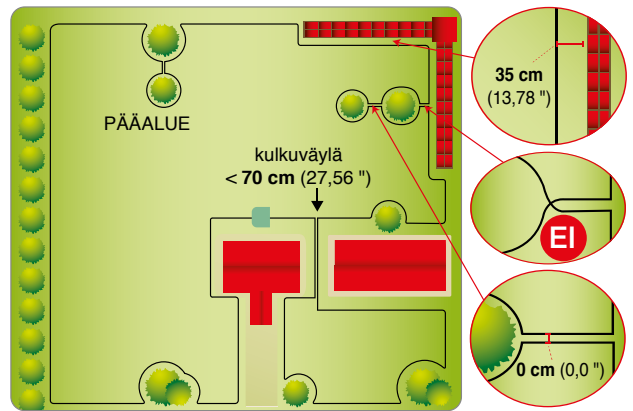
**Aloita rajakaapelin asennus latausasemasta ja jätä varalle muutama metri kaapelia ja katkaise se sitten oikean mittaiseksi kun se liitetään loppuvaiheessa yksikköön.**



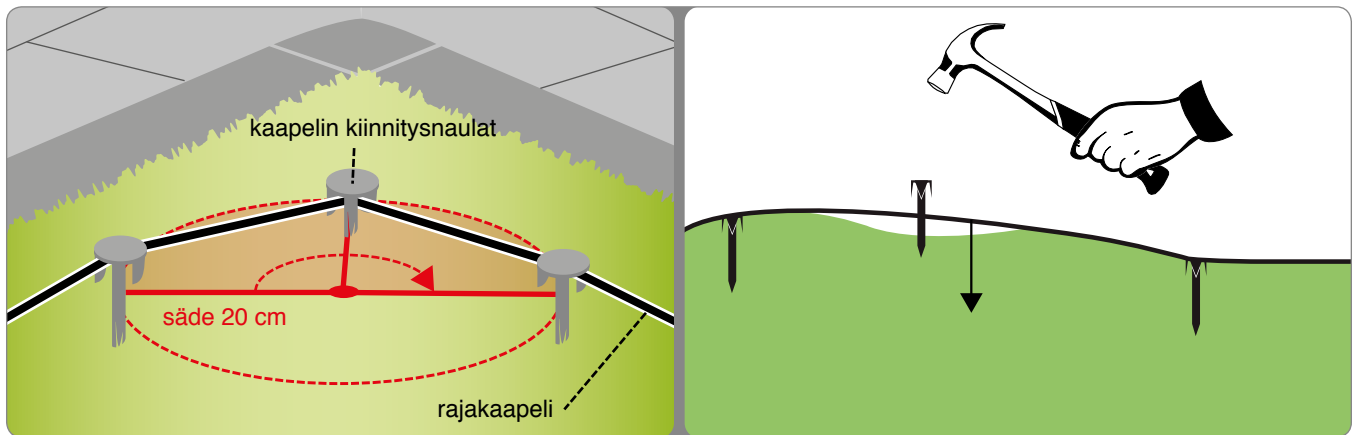
### Maahan asetettu kaapeli

Leikkaa ruoho kaapelin koko asentamisreitiltä erittäin lyhyeksi siimaleikkurilla tai raivaussahalla. Näin kaapeli on helpompi sijoittaa kontaktiin maan kanssa ja samalla estetään ruohonleikkuria leikkaamasta kaapelia sekä vahingoittamasta sen eristystä.

1. Aseta kaapeli myötöpäivään koko reitille ja kiinnitä se tähän tarkoitettuilla nautoilla, joiden välisen etäisyyden tulee olla noin 100 cm (39,37"). Kaapelin tulee olla kontaktissa maahan, jotta ruohonleikkuri ei vahingoittaisi sitä ennen kuin ruoho ehtii peittää sen.
  - Rajakaapelin asennuksessa kukkapenkin ympärille on noudatettava suuntaa vastapäivään.
  - Mutkaisilla osuuksilla kiinnitä kaapeli siten, että se ei mene solmuun ja sen kaarevuus pysyy säännöllisenä (säde 20 cm).



FI



### Maahan upotettu kaapeli

1. Kaiva maahan säännöllinen vako (noin 2–3 cm (0.787÷ 1.181")).
2. Aseta kaapeli myötöpäivään koko reitin pituudelle muutaman senttimetrin syvyydelle. Upota kaapeli korkeintaan 5 cm syvyydelle estääksesi robotin sieppaaman signaalin voimakkuuden heikentymistä.
3. Kaapelin asennuksen aikana se on kiinnitettävä tarvittaessa muutamista kohdista sopivilla nautoilla samalla kun sitä peitetään mullalla.
4. Peitä koko kaapeli ja varmista, että se jää suoraan.

Rajakaapelin liitos.

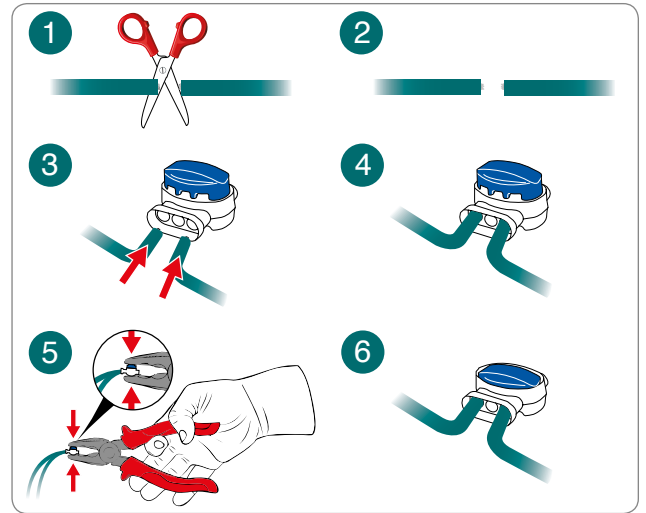
Jos asennuksen loppuun saattamiseen on tarpeen käyttää lisää rajakaapelia, käytä alkuperäistä liitoskappaletta.

Laita kaapelin päät liitoskappaleen sisään ja varmista, että ne on laitettu paikalleen loppuun asti siten, että päät näkyvät toiselta puolelta. Paina yläpuolella oleva painike loppuun asti pihideillä.



### Tärkeää

- Käytä ainoastaan alkuperäisiä liitoskappaleita, sillä vain ne takaavat turvallisen ja vesitiiviin sähköliitännän.
- Älä käytä eristysteippiä tai muunlaisia liitoksia (kaapelikenkiä, liittimiä, jne.), sillä ne eivät takaa asianmukaista eristystä maan kosteudelta, joka ajan mukana aiheuttaa rajakaapeliin hapettumista ja katkeamiskohtia.



## LATAUSASEMAN JA LATURIN ASENTAMINEN



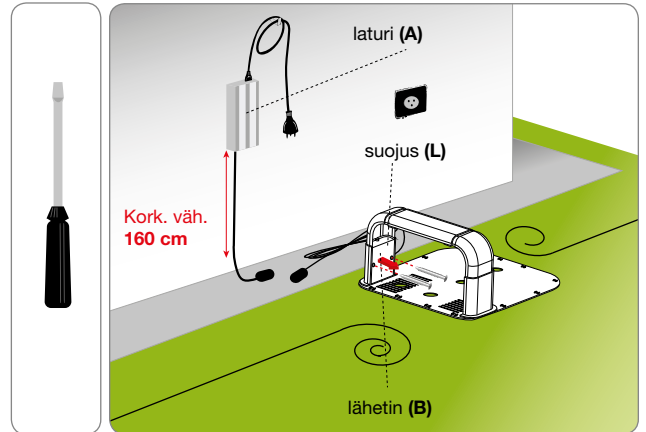
### Varovaisuutta - Huomio

Ennen minkä tahansa toimenpiteen suorittamista kytke pääkatkaisin pois päältä.

Aseta laturi pois lasten ulottumattomista. Esimerkiksi vähintään 160 cm:n korkeudelle (63.00 ").

Latausasemaan johtavaa kaapelia ei saa lyhentää tai pidentää, vaan liika kaapeli on kerättävä kokoon kahdeksikon muotoisesti kuvassa esitetyllä tavalla.

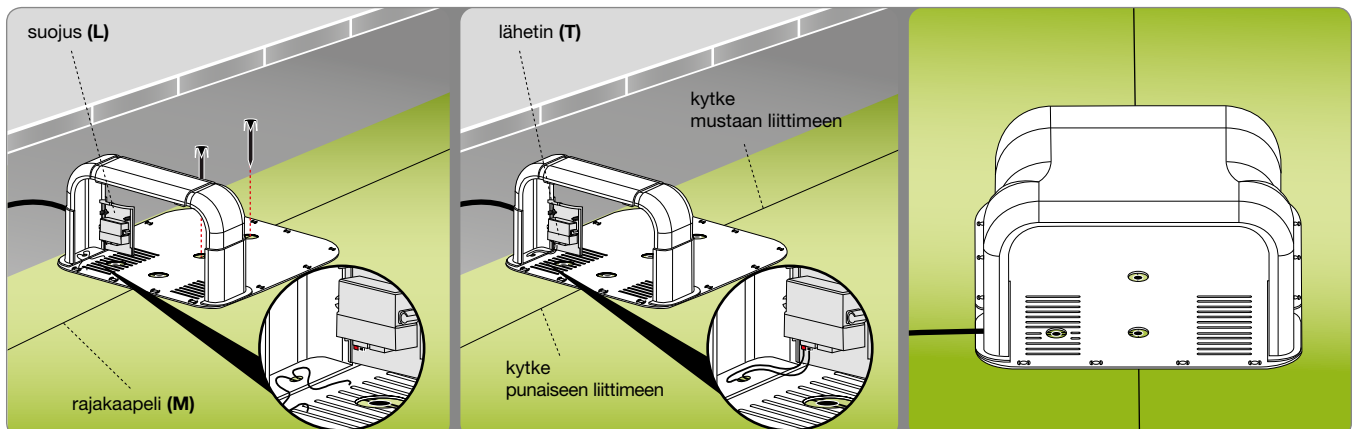
Asennukseen käytettävä rajakaapeli ei voi olla alle 50 metriä; ota yhteyttä lähimpään huoltokeskukseen.



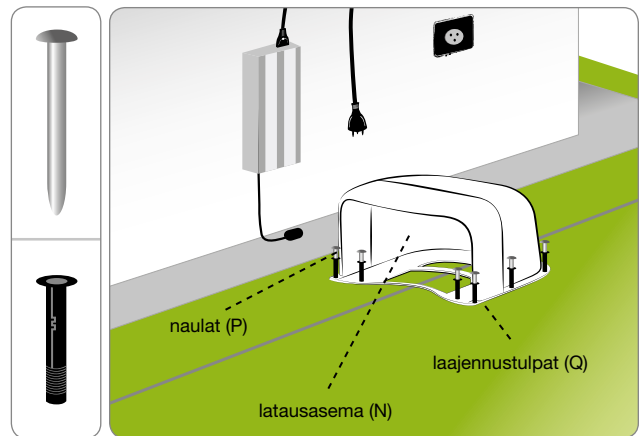
1. Irrota suojus (L).
2. Aseta latausasema määrättyyn paikkaan.
3. Aseta rajakaapeli (M) pitkin oppaan latausaseman.
4. Kytke asemaan tuleva johto lähettimen (T) punaiseen liittimeen. Kytke asemasta lähtevä johto mustaan liittimeen.



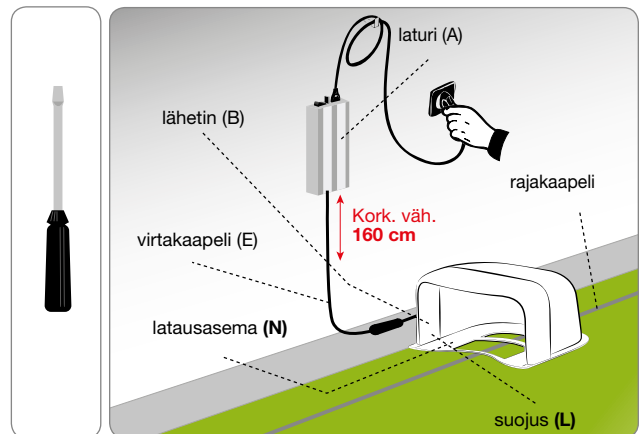
Liittimiä saa käyttää ainoastaan alkuperäisen rajakaapelin liittämiseen.



5. Kiinnitä latausasema (N) maahan nauloja käyttämällä (P). Tarpeen vaatiessa kiinnitä latausasema laajennuspulteilla (Q).



6. Asenna laturi (A).
7. Liitä latausaseman (N) virtakaapeli (E) laturiin (A).
8. Liitä laturin pistoke (A) pistorasiaan.
9. Jos lähettimen led-valo vilkkuu, liitântä on suoritettu oikein. Päinvastaisessa tapauksessa on tarpeen paikantaa toimintahäiriö (Ks. "Vianetsintä").
10. Asenna suojus (L).



**Tärkeää**

Käyttäjän on suoritettava säädöt käyttöohjeessa kuvattuja menetelmiä noudattamalla. Älä suorita mitään säätöä ellei sitä nimenomaisesti käyttöoppaassa mainita. Mahdolliset ylimääräiset säädöt, joita ei ole nimenomaisesti osoitettu käyttöoppaassa, on suoritettava yksinomaan valmistajan valtuuttamassa huoltokeskuksessa työskentelevien henkilöiden toimesta.

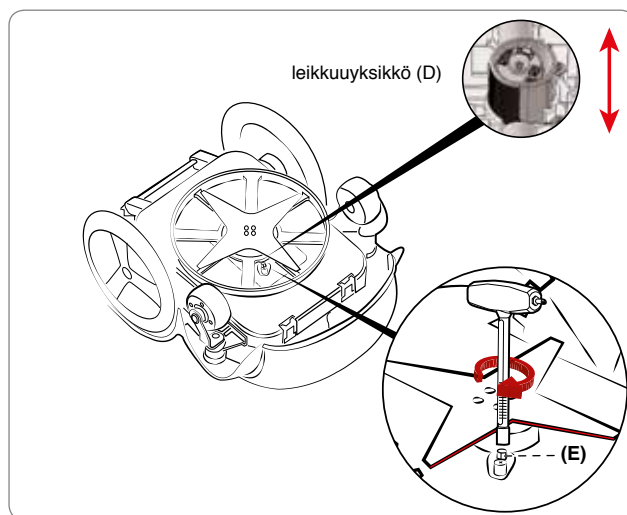
**LEIKKUUKORKEUDEN SÄÄTÄMINEN**

Ennen leikkuuterän korkeuden asettamista varmista, että robotti on pysäytetty turvalliseen tilaan (Ks. "Robotin turvallinen pysäyttäminen").

**Tärkeää**

**Käytä suojakäsineitä välttääksesi käsien haavoittumista.**

1. Käännä robotti ylösalaisin ja aseta se siten, että suojakansi ei vahingoitu.
2. Käännä kannatinta (E) tarkoituksenmukaisella avaimella myötäpäivään.
3. Nosta tai laske leikkuuyksikköä (D) määrittääksesi haluamasi leikkuukorkeuden. Arvo voidaan katsoa varustuksiin kuuluvassa avaimessa olevan mitta-asteikon kautta.

**Tärkeää**

**Älä käytä robottia leikkuuterään nähden yli 1 cm pituisen nurmikon leikkaamiseen. Lyhennä leikkuukorkeutta asteittain. Lyhennä korkeutta alle 1 cm 1-2 vuorokauden välein, kunnes saavutat ihanteellisen korkeuden.**

4. Kun säätö on suoritettu, käännä kannatinta (E) vastapäivään.
5. Käännä robotti takaisin käyttöasentoon.



### Tärkeää

- Koko käyttöopas on luettava huolellisesti ja sisäistettävä perusteellisesti ennen robotin ensimmäistä käyttökertaa. Erityisen tärkeää on ymmärtää kaikki turvallisuutta koskevat tiedot.
- Käytä laitetta ainoastaan valmistajan tarkoitamiin tarkoituksiin. Älä tee laitteeseen muutoksia sen suorituskyvyn muokkaamiseksi.
- Vältä robotin ja sen etäyksikköjen käyttämistä epäsuotuisten sääolosuhteiden vallitessa, erityisesti jos on olemassa ukkosen vaara.

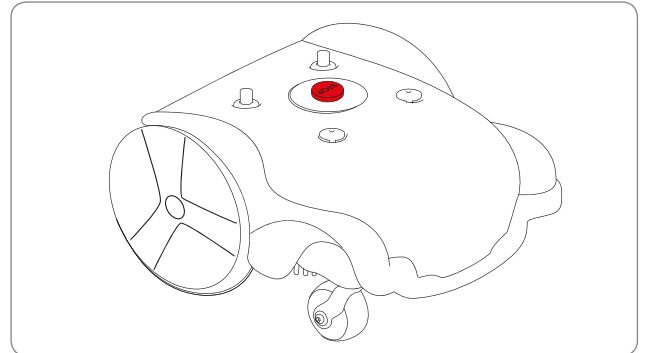
## OHJAUSPANEELIN KUVAUS JA KATSAUS VALIKKOIHIN

Kuvassa esitetään kytkinten sijainti koneessa sekä niiden käyttötarkoitukset.



### STOP.

Painaminen pysäyttää ruohonleikkurin turvallisesti. Käytä välittömän vaaran uhatessa ja silloin, kun aiot suorittaa robotille huoltotoimenpiteitä.



Sijaitsee näytön oikealla puolella. Käynnistää tai sammuttaa robotin.



Ilmoittaa GPS-vastaanottimen tilan.



Ilmoittaa Bluetooth-vastaanottimen tilan.



Ilmoittaa tietojen lähetyksen hoitavan GPRS-vastaanottimen tilan.



Ilmoittaa akun lataustason.



Robotin tiedot. Asennettu versio sekä työaikoja ja -jaksoja koskevat tiedot.



Alkusuvi. Sivulta päästään käyttäjän valikkoon.



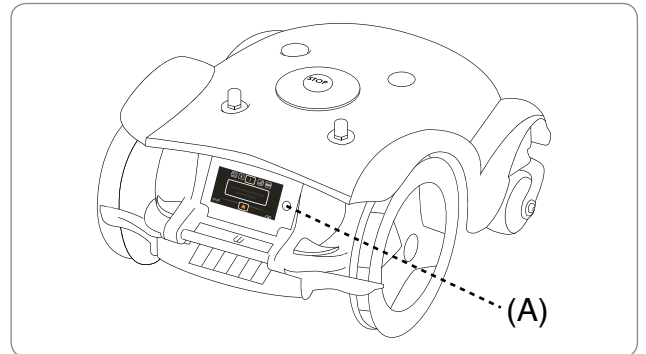
Käytönaikainen ohje: Näyttää lyhyen kuvauksen sivulla näkyvistä toiminnoista.



Palauttaa edelliselle tasolle.



Vahvistaa toimenpiteen.



## Robotti latausasemassa



### "Työ"

Työjaksos välitön aloitus. Robotin ollessa latauksessa on mahdollista valita työalue ja paluu-aika latausasemaan.



Työn suorittaminen välittömästi.



Asettaa työalueen ja paluuajan latausasemaan.



### "Tauko"

Robotti keskeyttää automaattisen ohjelmoinnin. On mahdollista ilmoittaa viikon päivä, jona robotti jatkaa automaattisen jaksos suorittamista. Jos työ halutaan keskeyttää yli viikon ajaksi, sammuta robotti.



### "Asetukset"

Robotin ohjelmointi. Katso luku "Valikon asetukset – Ohjelmointitila"



## Robotti pihassa



### "Paluu"

Välitön paluu latausasemaan.



Palaa latausasemaan ja aloittaa seuraavan työjakson ohjelmoinnin mukaisesti.



Palaa latausasemaan ja jää sinne valittuun viikon päivään ja kellonaikaan asti.



### "Työ"

Valitsee erityiset työtoiminnot.



Jatkaa työtä.



Tekee työtä valitulla alueella asetettavaan kellonaikaan asti.



Tekee työtä suljetulla alueella.



Mene pois täältä. Robotti ei tee työtä asetetun säteen sisäpuolella. (saatavissa malleissa, joiden varustukseen kuuluu GPS-vastaanotin).



Suorittaa spiraalimaisen leikkauksen, jonka tarkoituksena on optimoida robotin sijaintialueen leikkaustulosta.



### "Asetukset"

Robotin ohjelmointi. Katso luku "Valikon asetukset – Ohjelmointitila"





## ALKUASETUKSET

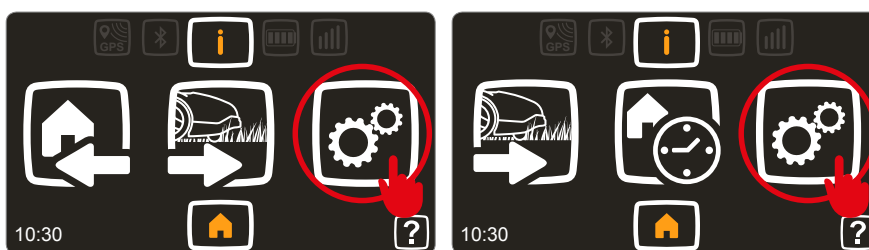
Robotin ensimmäisen käynnistyskerran aikana näkyy alkuasetusten näyttösiivu, jolta voidaan asettaa kieli, päivämäärä, kellonaika sekä eräät robotin tärkeimmät parametrit.

- Aseta robotti latausasemaan.
- Paina käynnistyspainiketta ON/OFF.
- Lue turvallisuutta koskevat tiedot ennen kuin jatkat.
- Aseta haluamasi kieli.
- Aseta päivämäärä muodossa PV/KK/VVVV ja kellonaika 24-tuntisena.
- Seuraa näytön ohjeita, jotka opastavat robotin ensimmäisen ohjatun konfiguroinnin suorittamisessa.

Alkuasetusten suorittaminen on viety päätökseen. Siirry käyttäjän valikon asetusmenettelyyn robotin toimintaparametrien muokkaamista tai konfigurointia varten leikkuualueen ominaisuuksien mukaisesti.

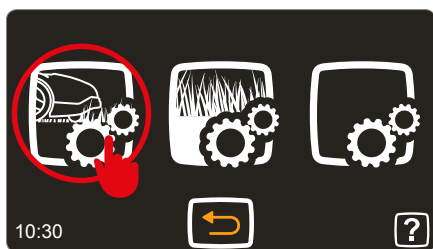
## VALIKON AVAAMINEN

Avaa käyttäjän valikko robotin asennus- ja toimintaparametrien asettamista varten. Käyttäjän valikko avataan painamalla  robotin ollessa latausasemassa; paina STOP robotin ollessa toiminnassa nurmikolla.



Avaa käyttäjän valikko painamalla asetusnäppäintä .

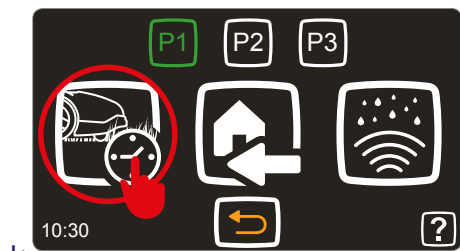
## Robotin ohjelmointi



### Tärkeää

- Saat suurimman hyödyn tuotteesta, jos ohjelmoit sen leikkaamaan nurmikon joka päivä.
- Mikäli on tarpeen asettaa useampia työalueita, on suositeltavaa käyttää ohjelmoinnissa vähintään kahta työaikaa, jolloin kyseiset alueet leikataan useammin.

## Työn ajastuksen asettaminen

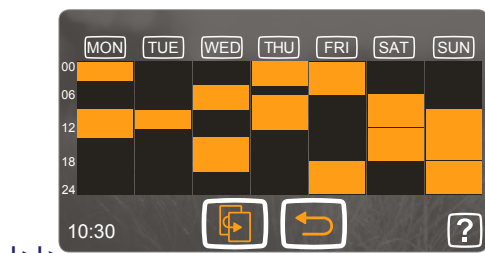


On mahdollista asettaa 3 eri työprofiilia, joita voidaan käyttää erityisinä ajankohtina, esimerkiksi jos pihan halutaan olevan käytettävissä tavallisuudesta poikkeavana aikana.

Viimeksi asetettu profiili näkyy eri värillä korostettuna ja se on aktiivinen profiili robotin automaattisen toiminnan aikana.

Palaa päävalikkoon painamalla useamman kerran -näppäintä.

## Työohjelma



Jokaista viikonpäivää kohden on mahdollista asettaa korkeintaan 4 toiminta-aikaa.

Paina näytöltä aluetta, joka vastaa päivää, joka halutaan konfiguroida, ja siirry sitten kellonajan ohjelmointiin.

HUOMIO : Jos halutaan kopioida jonkin päivän konfigurointi, valitse symboli , ja sitten päivä, joka halutaan kopioida, ja lopuksi yksitellen päivät, joihin kopioitu asetus halutaan liimata. Vie toimenpide päätökseen painamalla uudelleen .

## Päivän ohjelmointi



Aseta kunkin työajan (T1,T2,T3,T4) kohdalta työn alkamisaika, loppumisaika ja alueet, joilla robotti voi leikata.

**Ajat T1,T2,T3,T4 eivät saa mennä päällekkäin; jos näin käy, robotti poistaa ajan, joka aiheuttaa päällekkäisyyden.**

“Reunan leikkaus”. Tämän toiminnon ollessa käytössä robotti aloittaa työjakson nurmikon leikkauksella reunaan pitkin. Tätä toimintoa on suositeltavaa käyttää kaksi kertaa viikossa.

Jos esimerkiksi asetetaan:

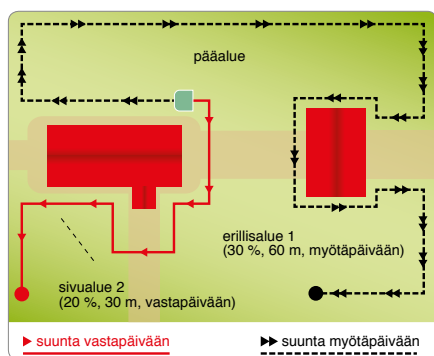
**T1:** 09:00 - 11:00, A1, A2, A3, A4

**T2:** 15:00 - 17:00, A1, A2

Työaikana 15:00-17:00 robotti yrittää suorittaa työjakson ainoastaan alueella A1 tai A2.

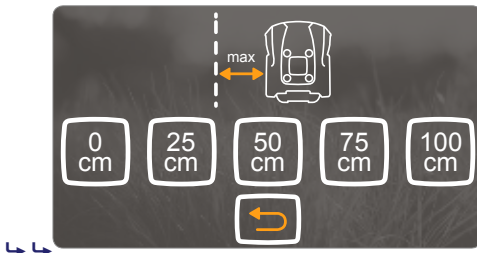
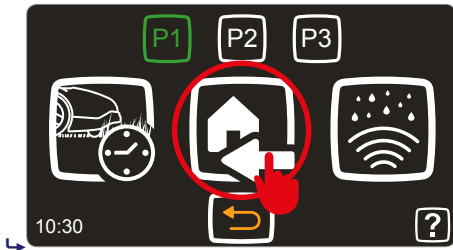
**Työalueille menemistä, latausasemaan palaamista tai sattumanvaraista työskentelyä varten robotti voi mennä myös alueille A3 ja A4.**

Robotin leikkuuajan asettaminen on perustavanlaatuisen tärkeää tuotteen toiminnan kannalta. Useat parametrit vaikuttavat työajan konfigurointiin. Näitä ovat muun muassa alueiden määrä, akkujen kapasiteetti, nurmikkoalueen haastavuus, ruohon tyyppi, jne. Yleisesti ottaen on tarpeen nostaa hieman työtunteja pihossa, joissa on useampi alue, useita esteitä tai muuten haastavia alueita. Seuraavassa on suuntaa-antava taulukko, jota voidaan käyttää ensimmäiseen konfigurointiin.



Malli	m <sup>2</sup> (ft <sup>2</sup> )	T1	T2	T3	T4
Autoclip 528 S	500 (5380)	10:00 12:00			
	800 (8608)	10:00 13:00			
	1200 (12912)	10:00 12:00	14:30 17:00		
	2000 (21520)	10:00 13:00	16:00 19:00		
	2600 (27976')	09:00 11:30	14:00 16:30	19:00 21:30	
Autoclip 530 SG	500 (5380)	10:00 11:30			
	2000 (21520)	10:00 12:30	15:00 17:00		
	2600 (27976')	10:00 13:00	16:00 18:30		
	3200 (34432 ')	09:00 11:30	14:00 16:30	19:00 21:00	

## Paluu asemaan



Asettaa robotin etäisyyden rajakaapelista latausasemaan paluun aikana.

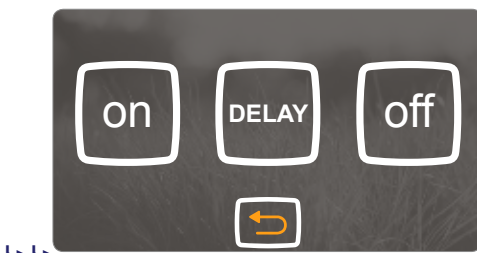
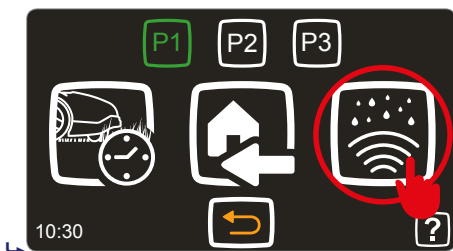
“0 cm”. Suositeltu asetus haasteellisissa pihossa, joissa on lukuisia esteitä rajakaapelin läheisyydessä, ja kapeita kulkukohtia. Robotti sijoittaa pyörät rajakaapelin kohdalle latausasemaan palaamista varten.

**!** Rajakaapelin asentaminen on suoritettava asennustavalla “Kaapelia seuraten”, ks. kappale “Paluutapa latausasemaan”.

Jäljellä olevilla parametreilla robotti säilyttää osapuilleen rajakaapelista asetetun etäisyyden latausasemaan paluuta varten. Tätä vaihtoehtoa suositellaan alueille, joissa on suuria kaltevuksia ja/tai pihuille, joissa ei ole törmäyskohtia rajakaapelin läheisyydessä.

**!** Rajakaapelin asentaminen on suoritettava asennustavalla “V-Meter”, ks. kappale “Paluutapa latausasemaan”.

## Sadetunnistin



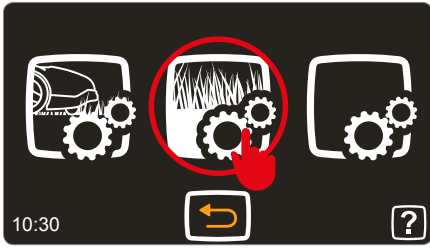
Asettaa robotin käyttäytymistavan silloin, kun tunnistin tunnistaa sateen.

**ON:** sateen tunnistaessaan robotti palaa latausasemaan. Latausjakson päätyttyä robotti jatkaa normaalia toimintaansa automaattisesti, jos tunnistin ei havaitse sadetta.

**DELAY:** sateen tunnistaessaan robotti palaa latausasemaan ja pysyy siellä “Delay”-painikkeen painamisen jälkeen esiin tulevalla näyttösivulla asetetun ajan.

**OFF:** Sadetunnistin on poissa päältä.

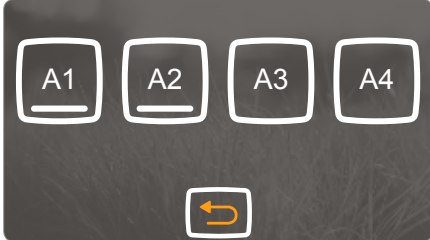
## Pihan asetukset



Asettaa leikkuualueeseen kuuluvien alueiden ominaisuudet.

🚫 **pihoissa, joihin kuuluu vain yksi alue, on joka tapauksessa asetettava vähintään yksi alue.**

## Työalueiden asettaminen

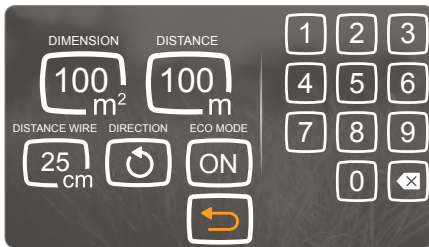


On mahdollista asettaa korkeintaan 4 aluetta.

Paina aluetta, jonka haluat konfiguroida.

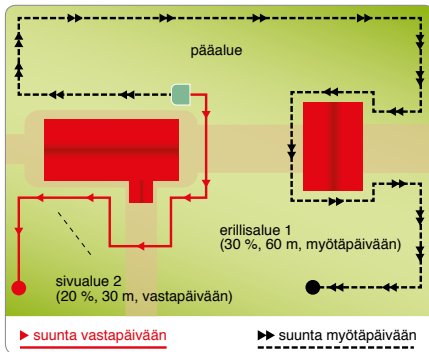
Alue deaktivoidaan asettamalla mitaksi 0 m<sup>2</sup>.

## Työohjelma



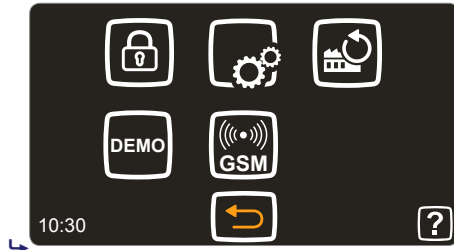
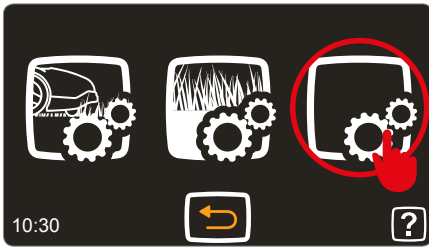
Kullekin pihan alueelle on asetettava:

- **Koko.** Neliömetreinä ilmoitettu työalueen koko.
- **Etäisyys.** Robotin tarvitsema etäisyys, jolla päästään alueen sisäpuolelle rajakaapelia seuraten. Etäisyyden viitearvoksi on suositeltavaa ottaa työalueen puoliväli, jotta voitaisiin olla varmoja siitä, että robotti aloittaa leikkaamisen halutun alueen sisältä. Jos arvoksi asetetaan 0, alue on latausaseman sijoitusalue.
- **Suunta.** Lyhyin suunta, jolla päästään työalueelle. Suunta voi olla myötäpäivään tai vastapäivään. Latausasemasta poistunut robotti seuraa kaapelia asetettuun suuntaan.
- **Kaapelin etäisyys.** Robotin etäisyys rajakaapelista työalueen saavuttamista varten. Aseta arvoksi 0 cm haasteellisissa pihoissa, joissa on paljon esteitä rajakaapelin läheisyydessä, ja/tai kapeita kulkukohtia.
- **ECO-tila.** Jos tila on aktiivisena ja robotti havaitsee nurmikoton pinnan olevan leikatun, se lyhentää tämän alueen leikkaamiseen tarkoitettua aikaa siirtyäkseen seuraavaan tehtävään.



## Yleisasetukset

Luonteeltaan yleiset asetukset.



Suojaus. Aktivoi/deaktivoi/muokkaa robotin PIN-KOODIA.

Jotta salasana voitaisiin asettaa tai sitä voitaisiin muokata, on ensin syötettävä PIN-KOODI ja tämän jälkeen syötettävä uusi PIN-KOODI. Ostohetkellä valmistajan asettama salasana on "0000".

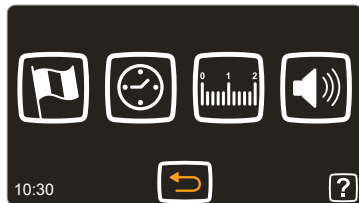
**!** Jotta salasana ei pääsisi unohtumaan, on suositeltavaa valita helposti muistettava yhdistelmä.



Yhdistyvyys. (Vain joissakin malleissa). Sallii muokata yhdistyvyyttä koskevat parametrit.



Yleisasetukset.



- Käyttäjän valikon ja viestien näyttökielen asetukset.
- Robotin päivämäärän ja kellonajan asetukset.
- Etäisyyksien ja alueiden mittayksiköiden asetukset.
- Aktivoi/deaktivoi robotin äänimerkit.



Toiminto, jolla tarkastetaan robotin perustoiminnot. Kun toiminto on aktivoitu, robotti suorittaa joukon leikkutoimintoja ja tarkastaa niiden toiminnan. Automaattiseen toimintaan palaamista varten on mentävä uudestaan asetuksiin ja poistettava demo-toiminnon aktivointi.



Palauttaa tehdasasetukset.

**!** Kaikki tehdyt konfiguroinnit menetetään, robotin ja pihan asetukset on konfiguroitava uudelleen. Asetettua PIN-KOODIA ei palauteta tehdasarvoon.

## KÄYTTÖNOTTO - AUTOMAATTINEN TOIMINTATAPA

Automaattisen jakson käynnistys on suoritettava ensimmäisen käynnistyksen yhteydessä tai oltuaan jonkin aikaa käyttämättömänä.

1. Tarkista, että leikkattavan nurmikkoalueen pituus sopii yhteen robotin oikean toiminnan kanssa (ks. tekniset ominaisuudet).
2. Säädä haluamasi leikkuukorkeus (katso leikkuukorkeuden säätö).
3. Tarkista, että työalue on rajattu oikein ja ettei siinä ole esteitä robotin säännölliselle toiminnalle kuten on osoitettu osassa "Työalueen valmistaminen ja rajoittaminen" ja seuraavat.
4. Aseta robotti latausasemaan.
5. Paina ON/OFF-näppäintä ja odota muutama sekunti kunnes robotti käynnistyy täysin. Seuraa näytön ohjeita ja syötä salasana, jos sitä pyydetään.
6. Jos robotti otetaan käyttöön ensimmäistä kertaa, se on ohjelmitava. Jos taas robotti otetaan käyttöön oltuaan määrätyn ajan käyttämättömänä on tarpeen tarkistaa, että ohjelmoidut toiminnot vastaavat leikkattavan alueen todellista tilaa (esimerkiksi uima-altaan rakentaminen, kasvien lisäys jne.) (ks. "Ohjelmointitapa").
7. Muutaman sekunnin kuluttua näyttöön ilmestyy viesti "LATAUKSESSA".
8. Robotti aloittaa nurmikon leikkuun ohjelmoidulla tavalla.
9. Tarkista, ettei puutarhassa ole suuria rankkasateen aiheuttamia lätäköitä. Jos lätäköitä esiintyy, alue on saatava kuntoon tai on varmistettava, että robotti on taukotilassa.

## ROBOTIN PYSÄYTTÄMINEN TURVALLISESTI

Robotin käytön aikana sen pysäyttäminen voi olla tarpeen. Normaalisissa tiloissa robotti pysäytetään näppäimellä "STOP". Vaaran syntyessä tai jos sitä on huollettava, pysäytä se turvallisesti estääksesi terän satunnaisesta käynnistymisestä syntyvää vaaraa. Paina ensin STOP-näppäintä ja sitten ON/OFF-näppäintä robotin pysäyttämiseksi. Irrota pistoke sähköpistorasiasta.



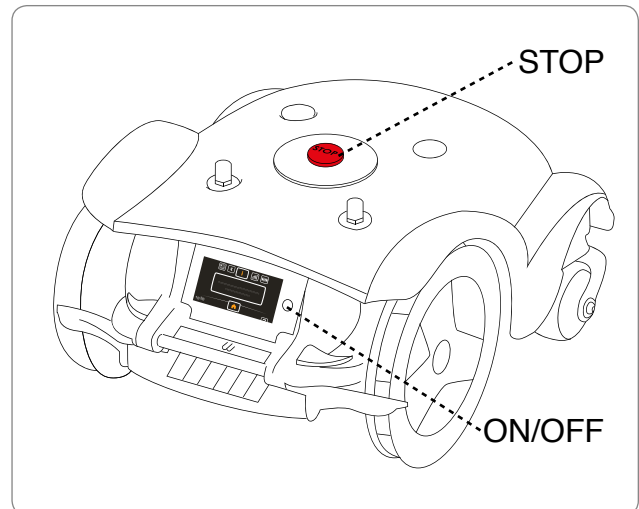
### Tärkeää

**Robotin turvallinen pysäyttäminen on tarpeen, jotta voidaan suorittaa huolto- ja korjaustoimenpiteitä (esimerkiksi: terän vaihto, puhdistustoimenpiteet jne.).**

Robotin käynnistämiseksi, toimi seuraavalla tavalla:

- aseta robotti leikkuualueen sisälle;
- käynnistä robotti painamalla ON/OFF-näppäintä ja suorita käynnistysmenettely uudelleen.

Jos robotti käynnistetään leikkuualueen ulkopuolella, terämoottori ei käynnisty ja lyhyen signaalin haun jälkeen robotin näytölle ilmestyy "Rajan ulkopuol". Paina näppäintä "ON/OFF", aseta robotti leikkuualueen sisälle ja suorita käynnistykseen liittyvät toimenpiteet uudelleen.



## AUTOMAATTINEN PALAAMINEN LATAUSASEMAAN

Robotti päättää työstöjakson kun luetellut olosuhteet syntyvät:

- **Työajan loppu:** kun työaika on kulunut umpeen, robotti palaa automaattisesti latausasemaan ja jatkaa toimintaa ohjelmoinnin perusteella (ks. Ohjelmointitapa");
- **Sade:** kun toiminto on aktivoitu, sateen alkaessa robotti palaa automaattisesti latausasemaan ja jatkaa toimintaa ohjelmoinnin perusteella (ks. Ohjelmointitapa");
- **Ladattavat akut:** robotti palaa automaattisesti latausasemaan;
- **ECO-tila:** kun anturi havaitsee leikatun nurmikon, robotti palaa automaattisesti latausasemaan ja jatkaa toimintaa ohjelmoinnin perusteella (ks. Ohjelmointitapa").



## ROBOTIN KÄYTTÖ SULJETUILLA ALUEILLA, JOILLA EI OLE LATAUSASEMAA

Suljetuille alueille tarkoitettu toimintatapa käynnistetään silloin, kun robotilla halutaan leikata suljettuja alueita, joita rajoittaa rajakaapeli, ja joilla ei ole latausasemaa.



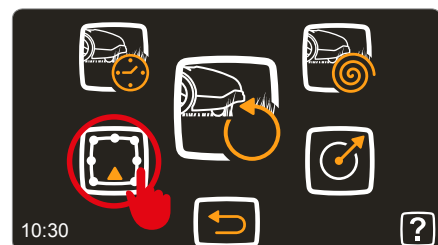
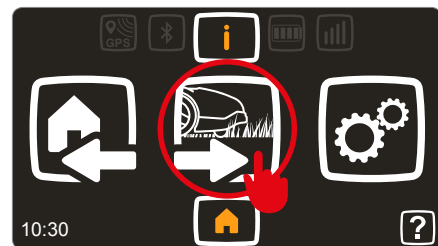
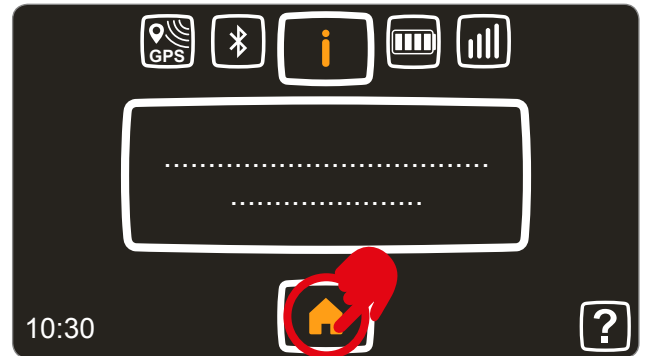
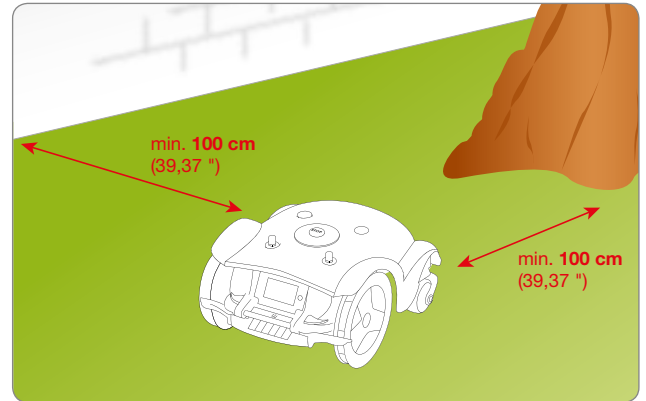
### Varo - Varoitus

**Kuljeta robottia tähän tarkoitettuun kahvaan. Älä tartu robottiin kuoresta vaan käytä aina tähän tarkoitettua kahvaa.**

1. Aseta robotti työskentelyalueen sisäpuolelle vähintään 100 cm:n (39,37 ") etäisyydelle rajakaapelista ja kaikista muista esteistä.
2. Paina ON/OFF-näppäintä ja odota muutama sekunti kunnes robotti käynnistyy täysin. Seuraa näytön ohjeita ja syötä salasana, jos sitä pyydetään.
3. Valitse näppäin .
4. Valitse suljettua aluetta tarkoittava näppäin .
5. Aseta työlle lopetus aika ja valitse "OK".

Pysäytä robotti työn lopuksi turvallisesti (ks. "Robotin turvallinen pysäytys") ja kuljeta se uudelleen alueelle, jossa on latausasema.

Palauta robotin normaali toiminta luvussa "KÄYTTÖÖNOTTO – AUTOMAATTINEN KÄYTTÖTAPA" kerrotulla tavalla.



FI

## NÄYTÖN NÄYTTÖ TYÖVAIHEESSA

Kun ruohonleikkuri työskentelee, näyttöön ilmestyvät seuraavat tiedot:

- ruohonleikkurin nopeus;
- leikkuuterän nopeus;
- akun lataustilanne prosentteina.

Ruohonleikkurin ollessa latauksessa näytöllä näkyy ilmoitus lataustilasta.

Jos ollaan ruohonleikkurin toiminta-ajan ulkopuolella, näytössä näkyy päivä ja kellonaika jolloin työstö aloitetaan.



## PITKÄT TOIMETTOMUUSJAKSOT JA KÄYTTÖNOTTO

Jos robottia ei käytetä pitkään aikaan ja ennen leikkauskauden alkamista, suorita sarja toimenpiteitä oikean toiminnan takaamiseksi kun se otetaan uudelleen käyttöön.

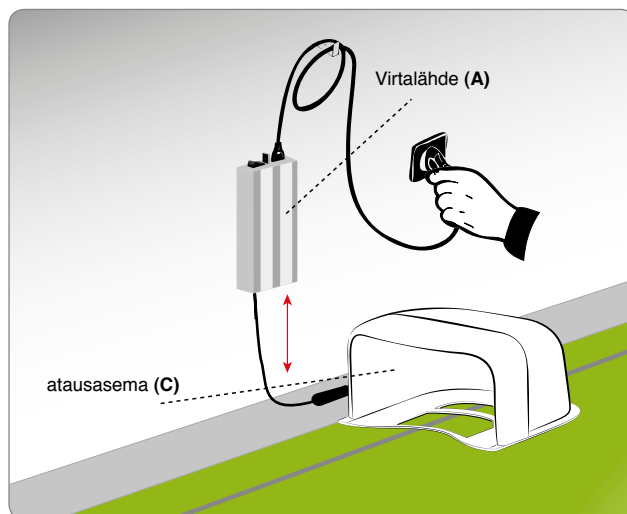
1. Lataa akku kokonaan ennen kuin se varastoidaan talviajaksi. Suorita akun lataus vähintään 5 kuukauden välein.
2. Suorita valtuutetun jälleenmyyjän kautta ohjelmoitu huoltotoimenpide. Kyseinen toimenpide on ehdottoman tärkeä, jotta robotti saadaan pysymään hyvässä kunnossa. Huolto sisältää yleensä seuraavat toimenpiteet:
  - robotin rungon, leikkuuterän ja kaikkien muiden liikkuvien osien puhdistus;
  - robotin puhdistus sisältä;
  - robotin toiminnan tarkastus;
  - tarkista ja vaihda tarvittaessa kuluneet osat, kuten esimerkiksi leikkuuterä, harjat (ainoastaan robottimalleissa, jotka on varustettu harjallisilla moottoreilla);
  - akun kapasiteetin tarkistus;
  - tarvittaessa jälleenmyyjä voi myös ladata uuden ohjelmiston.
3. Puhdista robotti ja latausasema huolellisesti (ks. "Robotin puhdistus").
4. Tarkista mahdollisesti kuluneet tai vahingoittuneet osat, kuten esimerkiksi leikkuuterä ja arvioi jos se on vaihdettava uuteen.
5. Varastoi robotti suojattuun ja kuivaan paikkaan, jonka lämpötila on 10-20 °C välillä ja johon ei helposti pääse vieraita henkilöitä (lapset, eläimet, vieraat esineet tms.). Varastoi robotti alle 20°C lämpötilassa rajoittaaksesi akkujen purkautumista.
6. Irrota pistoke (A) sähköpistorasiasta.
7. Peitä latausasema (C) estääksesi materiaalin pääsyä sen sisälle (lehdet, paperi, jne.) ja kosketuslevyjen säilyttämiseksi.

### Käyttöönotto

Ennen robotin käyttöönottoa pitkän toimettomuusjakson jälkeen, toimi osoitetulla tavalla.

1. Liitä laturin pistoke (A) pistorasiaan.
2. Käynnistä yleinen virransyöttö.

Palauta robotin normaali toiminta luvussa "KÄYTTÖNOTTO – AUTOMAATTINEN KÄYTTÖTAPA" kerrotulla tavalla.



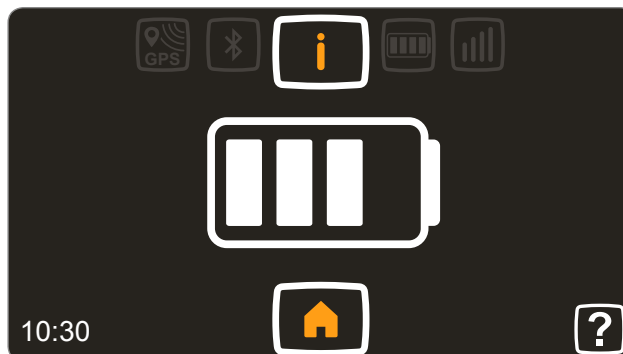




### Vaara - Huomio

**Robotin lataaminen räjähdys- tai paloalttiissa ympäristössä on kielletty.**

1. Kytke latausasema virtaan ja varmista, että latauslevyt ovat puhtaat.
2. Aseta robotti latausaseman sisälle sitä käynnistämättä.
3. Varmista, että latauskoskettimet tulevat kontaktiin latauslevyjen kanssa ja että näyttö käynnistyy näyttäen akun lataustason.
4. Ota robotti pois latausasemasta latauksen päättyessä (noin 6 tuntia).
5. Säilytä robottia suojatussa ja kuivassa paikassa, jonka lämpötila on 10 – 20 °C, ja jonne lasten, eläinten, asiaan kuulumattomien kappaleiden jne. ei ole helppo päästä.



## KÄYTTÖVINKKEJÄ

Seuraavassa annetaan muutamia ohjeita, joita on noudatettava robotin käytön aikana:

- vaikka ohjeet on luettu kunnolla, ensimmäisen käytön aikana simuloi joitakin liikkeitä paikantaaksesi ohjaimet ja päätoiminnot.
- tarkista pääosien kiristysruuvien kireys.
- suorita nurmikon leikkuu usein, jotta voit estää sen liiallista kasvamista.
- älä käytä robottia leikkuuterään nähden yli **1 cm** pituisen nurmikon leikkaamiseen. Jos ruohon on pitkä, nosta leikkuuterää ja laske sitä sitten asteittain seuraavina päivinä.
- jos nurmikko on varustettu automaattisella sadetusjärjestelmällä, ohjelmoi robotti siten, että se palaa latausasemaan vähintään tunti ennen sadetuksen alkamista.
- tarkista maan kaltevuus ja varmista ettei sallittuja arvoja ylitetä ja ettei robotin käytöstä synny vaaroja.
- on suositeltavaa ohjelmoida robotti siten, ettei se työskentele tarvittavaan nähden liikaa arvioimalla myös ruohon kasvamisessa syntyvät eroavaisuudet eri vuodenaikojen mukaan. Näin robotti ei altistu turhalle kulumiselle ja akkujen keston vähenemiselle.
- robotin käytön aikana estääksesi turvallisuudelle syntyviä vaaroja varmista, ettei käyttöalueella ole henkilöitä (esimerkiksi lapsia, vanhuksia tai liikuntavammaisia) eikä kotieläimiä. Kyseisen riskin välttämiseksi on suositeltavaa ohjelmoida robotin toiminta sopivaan kellonaikaan.

**Tärkeää**

Huoltotoimenpiteiden aikana käytä valmistajan suosittelemia henkilönsuojaimia, ennen kaikkea terään liittyvissä töissä. Ennen huoltotoimenpiteiden suorittamista varmista, että robotti on pysäytetty turvalliseen tilaan (Ks. "Robotin turvallinen pysäyttäminen").

**OHJELMOITUJEN HUOLTOJEN TAULUKKO**

Tiheys	Osa	Toimenpidetyyppi	Viite
Kerran viikossa	Terä	Puhdista ja tarkista terän tehokkuus. Jos terä on taipunut siihen syntyneen iskun takia tai sen on erittäin kulunut, vaihda se uuteen	Ks. "Robotin puhdistus" Ks. "Terän vaihto"
	Akkujen latausnupit	Puhdista ja poista mahdolliset hapettumat	Ks. "Robotin puhdistus"
	Kosketuslevyt	Puhdista ja poista mahdolliset hapettumat	Ks. "Robotin puhdistus"
	Sadetunnistin	Puhdista ja poista mahdolliset hapettumat	Ks. "Robotin puhdistus"
Kerran kuussa	Robotti	Suorita puhdistus	Ks. "Robotin puhdistus"
Kerran vuodessa tai leikkauskauden lopussa	Robotti	Suorita määräaikaistarkastus valtuutetussa huoltokeskuksessa	Ks "Pitkät toimitusjaksot ja käyttöönotto"

## ROBOTIN PUHDISTUS

1. Pysäytä robotti turvallisesti (ks. "Robotin turvallinen pysäyttäminen").



### Varovaisuutta - Huomio

**Käytä suojakäsineitä välttääksesi käsien haavoittumista.**

2. Puhdista kaikki robotin ulkopinnat haaleaan veteen ja neutraaliin saippuuliukseen kostutetulla hyvin puristetulla rätillä, jotta liiallinen vesi saadaan siitä pois ennen käyttöä.



### Varovaisuutta - Huomio

**Liiallisen veden käyttö voi aiheuttaa veden tunkeutumista sisään ja sähköosien vahingoittumista.**

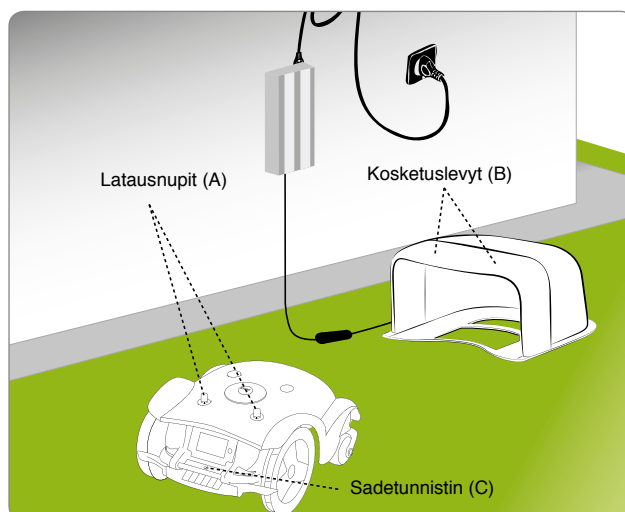
3. Älä käytä liuottimia tai bensiiniä estääksesi maalipintojen tai muoviosien vahingoittumista.
4. Älä pese robotin sisäosia äläkä käytä vesisuihkuja estääksesi sähkö- ja elektronisten osien vahingoittumista.



### Varovaisuutta - Huomio

**Estääksesi sähkö- ja elektronisten osien vahingoittumista korjauskelvottomaksi, älä upota robottia osittain tai täysin veteen, sillä se ei ole vesitiivis.**

5. Tarkista robotin alaosa (leikkuuterän alue, etu- ja takapyörät), käytä sopivaa harjaa poistaaksesi kerrostumat ja/tai jäämät, jotka voivat estää robotin hyvää toimintaa.
6. Poista mahdolliset ruohojen ja lehtien jäämät robotin kahvan alueelta.
7. Puhdista akkujen latausnupit (A), kosketuslevyt (B) ja poista mahdolliset hapettumat tai jäämät, jotka johtuvat sähkökosketuksista kuivalla liinalla ja, tarpeen vaatiessa, hienojakoisella hiekkapaperilla.
8. Puhdista sadetunnistin (C) ja poista likajäämät tai mahdolliset hapettumat.
9. Puhdista latausaseman sisältä pois siihen kerääntyneet jäämät.



## VIAT, SYYT JA KORJAUSTOIMENPITEET


Seuraavassa annettujen tietojen tarkoituksena on auttaa mahdollisten toimintahäiriöiden ja vikojen paikantamista ja korjaamista, jotka voivat syntyä käytön aikana. Jotkut viat voidaan korjata käyttäjän toimesta; muut vaativat määrättyä teknistä koulutusta tai erityistä pätevyyttä ja ne tulee suorittaa yksinomaan ammattitaitoisen henkilöstön toimesta, jolla on määrätyn alan osoitettu tuntemus.


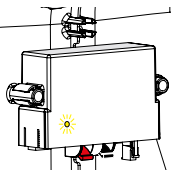


### Varovaisuutta - Huomio

**Jos robotille on suoritettava jokin tarkastustoimenpide, pysäytä robotti turvallisesti (ks. "Robotin turvallinen pysäytys"), jotta terä ei pääsisi käynnistymään vahingossa.**

Toimintahäiriö	Syy	Korjaustoimenpiteet
Robotti on kovääninen	Leikkuuterä vahingoittunut	Vaihda terä uuteen (ks. "Terän vaihto")
	Leikkuuterä lukittunut jäämien vuoksi (hihnat, narut, muovipalat tms.)	Pysäytä robotti turvallisesti (ks. "Robotin turvallinen pysäyttäminen"). Vapauta terä <b>Varovaisuutta - Huomio</b> <b>Käytä suojakäsineitä välttääksesi käsien haavoittumista</b>
	Robotti on käynnistynyt kun paikalla on odottamattomia esteitä (pudonneet oksat, paikalle unohtuneet esineet jne.)	Pysäytä robotti turvallisesti (ks. "Robotin turvallinen pysäyttäminen") Poista esteet ja käynnistä robotti uudelleen (ks. "Käyttöönotto - Automaattinen toimintatapa")
	Vika sähkömoottorissa	Korjauta tai vaihdata moottori lähimmässä valtuutetussa huoltokeskuksessa
	Liian korkea ruoho	Lisää leikkuukorkeutta (ks. "Leikkuukorkeuden säätö") Leikkaa alue ennakkoon tavallisella ruohonleikkurilla
Robotti ei asetu oikein latausasemaan	Rajakaapelin tai latausaseman virtajohto väärässä asennossa	Tarkista liitäntä latausasemaan (ks. "Latausaseman ja laturin asennus")
	Maan vajoaminen lähellä latausasemaa	Aseta latausasema tasaiselle ja vakaalle tasolle (ks. "Laitteiston asennuksen suunnittelu")
Robotti toimii oudolla tavalla kukkapenkien ympärillä	Väärin asetettu rajakaapeli	Aseta rajakaapeli oikein (vastapäivään) (ks. Rajakaapelin asentaminen")
Robotti työskentelee väärin kellonaikoina	Kello asetettu väärin	Ohjelmoi robotin kellon uudelleen (ks. "Ohjelmointitapa")
	Väärin asetettu työaika	Ohjelmoi työaika uudelleen (ks. "Ohjelmointitapa")
Robotti ei suorita paikaista paluuta	Nopeata paluuta ei ole asetettu oikein	Tarkista nopean paluun oikea asetus (ks. "Robotin nopean paluun valmistaminen latausasemaan")

Toimintahäiriö	Syy	Korjaustoimenpiteet
Työaluetta ei leikata kokonaan	Työtuntien määrä riittämätön	Pidennä työaikaa (ks. "Ohjelmointitapa")
	Leikkuuterässä kerrostumia ja/tai jäämiä	Pysäytä robotti turvallisesti (ks. "Robotin turvallinen pysäyttäminen")  <b>Varovaisuutta - Huomio</b> <b>Käytä suojakäsineitä välttääksesi käsien haavoittumista</b> Puhdista leikkuuterä
	Leikkuuterä kulunut	Vaihda terä alkuperäisellä varaosalla (ks. "Terän vaihto")
	Työalue on liian suuri suhteessa robotin todelliseen kapasiteettiin	Mukauta työalue (ks. "Tekniset tiedot")
	Akkujen elinkaari alkaa lähestyä loppuaan	Vaihda akut alkuperäisiä varaosia käyttämällä (Ks. "Akkujen vaihtaminen")
	Akkujen lataus ei tapahdu täydellisesti	Puhdista ja poista mahdolliset hapettumiset akkujen kosketuspinnosta (ks. "Robotin puhdistus") Lataa akkuja vähintään 12 tuntia
Sivualuetta ei leikata kokonaan	Väärä ohjelmointi	Ohjelmoi sivualue oikein (ks. "Ohjelmointitapa")
Näyttöön ilmestyy "Service"	On tarpeen suorittaa robotin määräaikaistarkastus	Ota yhteyttä lähimpään huoltokeskukseen
Näyttöön ilmestyy "Nostaminen"	Robotti on nostettu maasta	Tarkista että robotti ei ole jumissa tai tukossa jonkin esineen vuoksi. Puhdista ja poista mahdolliset ruohojen jäämät korirakenteen alta, jotka voivat tukita anturit (ks. "Robotin puhdistus")
Näyttöön ilmestyy "Ei signaalia"	Rajakaapelia ei ole liitetty oikein (kaapeli rikki, sähköliitäntä puuttuu jne.)	Tarkista laturin toiminta, laturin ja latausaseman oikea liitäntä (ks. "Latausaseman ja laturin asennus")
Näyttöön ilmestyy "Rajan ulkopuol."	Liian jyrkkä rinne	Rajaa alue, jossa on liian jyrkkä mäki (ks. "Laitteiston asennuksen suunnittelu")
	Väärin asetettu rajakaapeli	Tarkista, että kaapeli on asennettu oikein (liian syväälle, lähelle metallisia esineitä, kaapelin etäisyys, joka rajoittaa kahta elementtiä on alle 7 cm jne.) (ks. "Laitteiston asennuksen suunnittelu")
	Sisäisten alueiden rajakaapeli (kukkapenkit, pensaat jne.) asetettu myötöpäivään	Aseta rajakaapeli oikein (vastapäivään) (ks. Rajakaapelin asentaminen")
	Ylikuumentunut laturi	Käytä sopivia ratkaisuja laturin lämpötilan vähentämiseen (tuuleta tai muuta asennusalueetta jne.) (Ks. Laitteiston asennuksen suunnittelu")
	Pyörien välitys ei ole oikea	Tarkista pyörät ja kiinnitöt ne tarvittaessa oikein

Toimintahäiriö		Syy	Korjaustoimenpiteet
Näyttöön ilmestyy "Virhe pyora"		Vaikeakulkuinen maasto tai esteet, jotka estävät liikettä	Tarkista, että leikattava nurmikko on yhdenmukainen eikä siinä esiinny kuoppia, kiviä tai muita esteitä. Päinvastaisessa tapauksessa suorita tarvittavat kunnostustoimenpiteet (ks. "Työalueiden valmisteleminen ja rajoittaminen (pääalue ja sivualueet)")
		Toinen tai molemmat välityksen käynnistävät moottorit ovat vahingoittuneet	Korjauta tai vaihdata moottori lähimmässä valtuutetussa huoltokeskuksessa
Näyttöön ilmestyy "Korkea ruoho" tai "Virhe terä"		Leikkuuterä vahingoittunut	Vaihda terä uuteen (ks. "Terän vaihto")
		Leikkuuterä lukittunut jäämien vuoksi (hihnat, narut, muovipalat tms.)	Pysäytä robotti turvallisesti (ks. "Robotin turvallinen pysäyttäminen")  <b>Varovaisuutta - Huomio</b> <b>Käytä suojakäsineitä välttääksesi käsien haavoittumista</b> Vapauta terä
		Robotti on käynnistetty kun paikalla on odottamattomia esteitä (pudonneet oksat, paikalle unohtuneet esineet jne.)	Pysäytä robotti turvallisesti (ks. "Robotin turvallinen pysäyttäminen") Poista esteet ja käynnistä robotti uudelleen (ks. "Käyttöönotto - Automaattinen toimintatapa")
		Vika sähkömoottorissa	Korjauta tai vaihdata moottori lähimmässä valtuutetussa huoltokeskuksessa
		Liian korkea ruoho	Lisää leikkuukorkeutta (ks. "Leikkuukorkeuden säätö") Leikkaa alue ensin normaalilla ruohonleikkurilla
Näyttöön ilmestyy "WatchdogError"		Ohjelmiston sisäinen turvajärjestelmä on käynnistynyt	Sammuta ja käynnistä robotti uudelleen. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä lähimpään valtuutettuun huoltokeskukseen
Näyttöön ilmestyy "Kaatuminen"		Robotti on alueella, jonka kaltevuus ylittää sallitut rajat.	Eristä rajoittamalla alue kun kyseessä on sallitut rajat ylittävä kaltevuus
	Led-valo (C) ei syty palamaan	Virta puuttuu	Tarkista laturin oikea liitäntä pistorasiaan
		Sulake palanut	Vaihdata sulake lähimmässä valtuutetussa huoltokeskuksessa
	Lähtimen led-valo (C) palaa	Rajakaapeli katkennut	Pysäytä robotti turvallisesti (ks. "Robotin turvallinen pysäyttäminen"). Kytke pistoke irti laturista. Liitä rajakaapeli

## OSIEN VAIHTAMINEN

### SUOSITUKSIA OSIEN VAIHTAMISEEN



**Tärkeää**

Suorita vaihto- ja korjaustoimenpiteet noudattamalla valmistajan antamia ohjeita tai käännä huoltopalvelun puoleen, mikäli kyseisiä toimenpiteitä ei ole annettu käyttöohjeessa.

### AKKUJEN VAIHTAMINEN



**Tärkeää**

Vaihda akut valtuutetussa huoltokeskuksessa.

### TERÄN VAIHTAMINEN

1. Pysäytä robotti turvallisesti (ks. "Robotin turvallinen pysäyttäminen").



**Tärkeää**

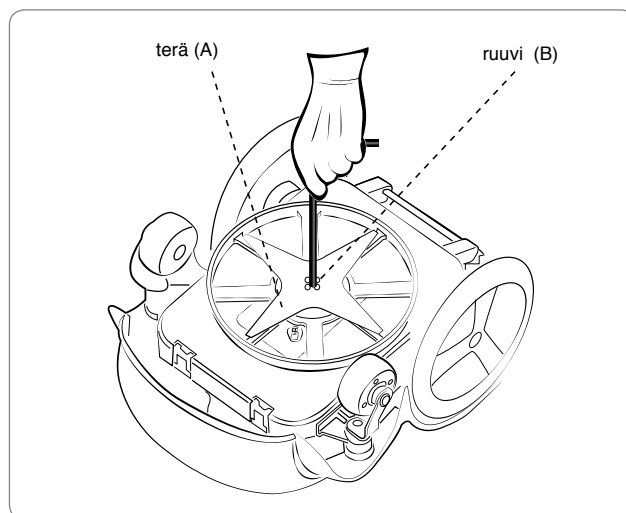
**Käytä suojakäsineitä välttääksesi käsien haavoittumista.**

Tee vaihto käyttämällä ainoastaan laitteeseen sopivaa alkuperäistä terää.

**MALLI:** Autoclip 528 S, Autoclip 530 SG

**Leikkuuteränkoodi:** 122104112/0

2. Käännä robotti ylösalaisin ja aseta se siten, että suojakansi ei vahingoitu.
3. Ruuvaa auki ruuvit (B) terän irrottamiseksi (A).
4. aseta uusi terä ja kiristä ruuvit.
5. Käännä robotti takaisin käyttöasentoon.



FI

## ROBOTIN KÄYTÖSTÄ POISTAMINEN

- Tämä tuote luokitellaan sähkö- ja elektroniikkalaitteistojätteeksi WEEE-direktiivin mukaisesti (sähkö- ja elektroniikkaromu), joten sen hävittäminen on kiellettyä tavallisena kotitalousjätteenä tai sekajätteenä (lajittelematon) tai erillisjätteenä (lajiteltu).
- Käyttäjä on varmistettava poiston yhteydessä, että tuote kierrätetään paikallisten lakien mukaisesti. Erityisesti sähkö- ja elektroniikkaosat on lajiteltava ja hävitettävä tarkoituksenmukaisissa WEEE-jätteiden keräykseen valtuutetuissa keräyspisteissä tai palauttaa tuote ehjänä myyjälle uuden tuotteen hankinnan yhteydessä. Sähkö- ja elektroniikkaromun (WEEE) väärin suoritusta hävittämisestä rangaistaan maassa voimassa olevien lakien perusteella, jossa kyseinen rikkomus havaitaan.
- Sähkö- ja elektroniikkalaitteistojätteet voivat sisältää vaarallisia aineita, joilla voi olla ympäristöä saastuttavia ja ihmisten terveydelle haitallisia vaikutuksia. Tämän vuoksi käyttäjän tehtävään kuuluu sen uudelleenkäyttö, kierrätys ja kaikki muut elektroniikkaromujen kierrätysmuodot.
- Kaikki osat, jotka on eroteltava ja hävitettävä erityisellä tavalla, on merkitty sitä tarkoittavalla merkillä.



### Vaara - Huomio

**WEEE - Sähkö- ja elektroniikkalaitteistojätteet (WEEE) voivat sisältää vaarallisia aineita, joilla voi olla ympäristöä saastuttavia ja ihmisten terveydelle haitallisia vaikutuksia. Sähkö- ja elektroniikkalaitteistojätteiden oikea hävittäminen on pakollista.**

- Pakkaus - Tuotteen pakkaus on valmistettu kierrätetystä materiaalista ja se on hävitettävä tarkoituksenmukaisissa keräysastioissa tai valtuutetuissa keräyspisteissä.
- Paristot – Vanhat tai loppuun kuluneet paristot sisältävät ympäristöä saastuttavia ja ihmisten terveydelle haitallisia vaikutuksia, joten niitä ei saa hävittää normaalien kotitalousjätteiden mukana. Käyttäjän on hävitettävä paristot kestäväällä tavalla tarkoituksenmukaisissa keräysastioissa tai valtuutetuissa keräyspisteissä.



**ZUCCHETTI Centro Sistemi S.p.A. Via Lungarno 305/A Terranuova B.ni (AR) ITALY**

Vakuuttaa omalla vastuullaan, että:

akkukäyttöinen automaattinen robottiruohonleikkuri, malli 7250DE0, 7250EL0, on olennaisten terveys- ja turvallisuusvaatimusten sekä ympäristönsuojeluun liittyvien vaatimusten mukainen seuraavien Euroopan Unionin direktiivien perusteella:

**Konedirektiivi 2006/42/EY, sähkömagneettinen yhdenmukaisuus 2014/30/UE, RoHS-direktiivi 2011/65/EY, WEEE-direktiivi 2012/19/UE, ulkona käytettävien laitteiden ympäristömeludirektiivi 2005/88/EY;**

on seuraavien yhdenmukaisuusstandardien mukainen:

CEI EN 50338:2007-06 (**turvallisuus**) (sovellettaville osille);

CEI EN 60335-1:2013-01 ja EN 60730-1:2011 (**turvallisuus**);

CEI EN 55014-1:2008-01+A1:2010-10+A2:2012-02 (**emissio**);

CEI EN 61000-3-2:2007-04 +A1,A2:2011-09 ja CEI EN 61000-3-3:2009-09 (**emissio**);

CEI EN 55014-2:1998-10+A1:2002-08+A2:2009-08 (**immunitaetti**);

CEI EN 61000-4-2:2011-04 ja CEI EN 61000-4-4:2006-01+A1:2010-09 ja CEI EN 61000-4-5:2007-10 ja CEI EN 61000-4-6:2011-10 ja CEI EN 61000-4-11:2006-02 (**immunitaetti**);

CEI EN 60529:1997-07+A1:2000-06 (**kotelointiluokka**);

EN 50419:2006 (WEEE - laitteiden merkintä);

on seuraavien yhdenmukaistamattomien standardien mukainen:

EN 50636-2-107:2015 (**Erityiset standardit akkukäyttöiselle robottiruohonleikkurille**);

IEC 61508-3:2010 (**Ohjelmiston toiminnallinen turvallisuus**);

vakuuttaa lisäksi, että direktiivin 2005/88/EY mukaisesti, tilastollisesti merkitsevässä otoksessa mitattu äänitehotaso LWA on välillä 74,0 dB ± 0.7 dB (A-painotettu ja 1 pW:hen viitattu), ja että taattu äänitehotaso LWA on alle 75 dB (A-painotettu ja 1 pW:hen viitattu) ja että direktiivien 2005/88/EY ja 2006/42/EY mukaisesti laadittuja teknisiä asiakirjoja säilytetään Zucchetti Centro Sistemi S.p.A. via Lungarno 305/a, Terranuova B.ni (ar), Italy.

Terranuova B.ni 01/12/2016

Bernini Fabrizio  
(Toimitusjohtaja)





<b>Základní informace.....</b>	<b>2</b>
Účel návodu.....	2
Identifikace výrobce a zařízení.....	3
<b>Informace týkající se bezpečnosti.....</b>	<b>3</b>
Bezpečnostní pokyny.....	3
Bezpečnostní výbava.....	4
Bezpečnostní symboly.....	5
<b>Technické informace.....</b>	<b>6</b>
Technické parametry.....	6
Základní popis zařízení.....	7
Hlavní součásti.....	8
<b>Instalace.....</b>	<b>9</b>
Obal a rozbalení.....	9
Naplánování instalace zařízení.....	9
Vymezení dráhy obvodového drátu.....	11
Metoda návratu do nabíjecí stanice.....	11
Příprava pro rychlý návrat robotické sekačky do nabíjecí stanice.....	12
Příprava a vymezení pracovních ploch.....	13
Instalace obvodového drátu.....	17
Instalace nabíjecí stanice a jednotky napájecího zdroje.....	18
<b>Nastavení.....</b>	<b>20</b>
Doporučení pro nastavení.....	20
Nastavení výšky sekání.....	20
<b>Použití a provoz.....</b>	<b>21</b>
Povinnosti pro použití.....	21
Popis ovládacího panelu a menu.....	21
Výchozí nastavení.....	23
Přístup k menu.....	23
Nastavení menu - režim programování.....	24
Uvedení do provozu - automatický režim.....	28
Bezpečné zastavení robotické sekačky.....	28
Automatický návrat do nabíjecí stanice.....	28
Použití robota v zavřených prostorech bez dobíjecí stanice.....	29
Zobrazení na displeji během pracovní činnosti.....	30
Dlouhodobá nečinnost a opětovné uvedení do provozu.....	30
Dobíjení baterií po dlouhodobém odstavení.....	31
Rady pro použití.....	31
<b>Řádná údržba.....</b>	<b>32</b>
Doporučení pro údržbu.....	32
Tabulka intervalů plánované údržby.....	32
Čištění robotické sekačky.....	33
Identifikace problémů.....	34
<b>Problémy, jejich příčiny a způsoby jejich odstranění.....</b>	<b>34</b>
<b>Výměna komponentů.....</b>	<b>37</b>
Doporučení pro výměnu dílů.....	37
Výměna akumulátorů.....	37
Výměna nože.....	37
Vyřazení robotické sekačky z provozu.....	38
<b>Prohlášení o shodě.....</b>	<b>39</b>

Je zakázána reprodukce tohoto dokumentu, a to i částečná, bez písemné autorizace Výrobce. Výrobce usiluje o aplikaci politiky neustálého zlepšování a vyhrazuje si právo na změnu tohoto dokumentu bez povinnosti předběžného upozornění za předpokladu, že tato změna nepředstavuje rizika pro bezpečnost.  
 © 2008 - Autor textů, ilustrací a uspořádání stran: Tipolito La Zecca. Texty mohou být vcelku nebo částečně reprodukovány při splnění podmínek uvedení autora.

### ÚČEL NÁVODU

- Tento návod, který je nedílnou součástí zařízení, byl vytvořen Výrobce kvůli poskytnutí informací potřebných pro ty, kteří jsou autorizováni k interakci se zařízením v průběhu jeho určené životnosti.
- Kromě přijetí správné techniky použití si adresáti návodu musí pozorně přečíst uvedené informace a důsledně je aplikovat.
- Tyto informace byly dodány Výrobce v původním jazyce (italštině) a mohou být přeloženy do jiných jazyků, aby byly uspokojeny legislativní a/nebo obchodní potřeby.
- Přečtení uvedených informací umožní vyhnout se rizikům pro zdraví a bezpečnost osob a škodám ekonomického charakteru.
- Tento návod uschovejte po celou dobu životnosti zařízení na známém a snadno dostupném místě, aby byl neustále po ruce a aby v případě potřeby umožňoval konzultaci potřebných informací.
- Může se stát, že některé informace a ilustrace uvedené v tomto návodu nebudou přesně odpovídat vašemu zařízení; jejich funkce tím však není nijak ohrožena.
- Výrobce si vyhrazuje právo na provádění změn bez povinnosti jakéhokoli předešlého oznámení.
- Za účelem zvýraznění některých důležitých částí textu nebo pro označení některých důležitých údajů byly přijaty symboly, jejichž význam je popsán v níže uvedené části.



#### Nebezpečí – Upozornění

**Tento symbol označuje situace vážného nebezpečí, jejichž podcenění může vážně ohrozit zdraví a bezpečnost osob.**



#### Opatrnost – Výstraha

**Tento symbol upozorňuje na to, že je třeba přijmout chování vhodné pro zamezení ohrožení zdraví a bezpečnosti a pro zamezení vzniku škod ekonomického charakteru.**



#### Důležitá informace

**Tento symbol označuje mimořádně důležité technické informace, které nelze přehlédnout.**

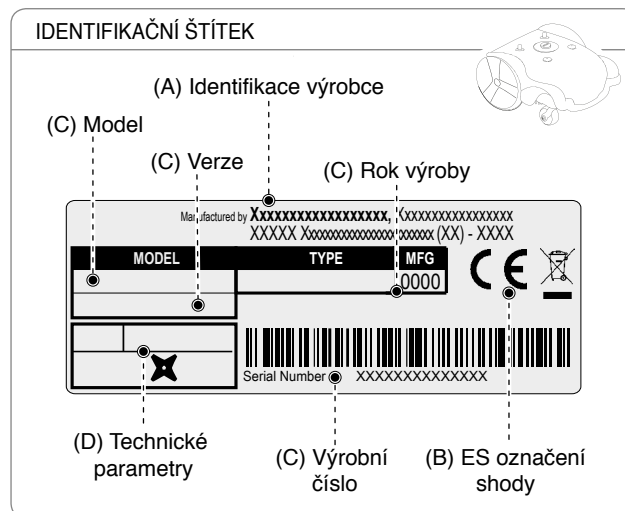
## IDENTIFIKACE VÝROBCE A ZAŘÍZENÍ

Znázorněný identifikační štítek je aplikován přímo na zařízení. Jsou v něm uvedeny odkazy a všechny informace nezbytné pro bezpečnost provozu.

S jakoukoli potřebou související se zařízením se můžete obrátit na Servisní službu Výrobce nebo na některé z autorizovaných středisek.

Při každé žádosti o technickou podporu uveďte údaje, které se nacházejí na identifikačním štítku, přibližný počet hodin použití a druh zjištěné poruchy.

- A. Identifikace Výrobce.
- B. ES označení shody.
- C. Model a verze / výrobní číslo / rok výroby.
- D. Technické parametry: Napětí, Proud, Třída ochrany, Hmotnost, Šířka záběru.



## INFORMACE TÝKAJÍCÍ SE BEZPEČNOSTI

Výrobce věnoval mimořádnou pozornost aspektům, které mohou ohrozit bezpečnost a zdraví osob pracujících se zařízením. Informace obsažené v tomto návodu mají přivést spotřebitele k pozornosti a vyvarování se všech rizik.



### BEZPEČNOSTNÍ POKYNY



### TENTO VÝROBEK JE OSAZEN ŘEZNOU ČEPELÍ A NENÍ TO ŽÁDNÁ HRAČKA!

- Pečlivě si přečtete celý návod, především informace týkající se bezpečnosti, a ujistěte se, že jste pochopili celý jeho obsah. Používejte zařízení pouze k výrobcem stanoveným účelům. Přísně se řiďte pokyny pro provoz, údržbu a opravy.
- Ujistěte se, že se během provozu robota po pracovní ploše nepohybují žádné osoby, obzvláště děti, starší osoby, postižené osoby a domácí zvířata. V opačném případě doporučujeme naprogramovat práci robota na dobu, kdy se v prostoru nevyskytují žádné osoby. Dohlížejte nad zařízením, jestliže se v jeho blízkosti nachází domácí zvířata, děti nebo jiné osoby. Jestliže se nějaká osoba nebo zvíře dostane do dráhy robota, okamžitě ho zastavte.
- V prostorech, které se nachází vedle neohrazených veřejných a soukromých prostorů, nad robotem při práci dohlížejte.
- Tento robot nesmí používat děti a jiné osoby se sníženými fyzickými, smyslovými a mentálními schopnostmi, jestliže nejsou pod dohledem osoby odpovědné za jejich bezpečnost nebo jestliže neobdržely pokyny pro používání zařízení. Děti musí být pod dohledem, aby si se zařízením nemohly hrát.
- Nedovolte, aby robot používaly osoby, které nejsou seznámeny s jeho funkcí a chováním.
- Pracovníci provádějící údržbu a opravy musí být seznámeni se všemi specifikacemi a bezpečnostními normami. Před používáním robota si pečlivě přečtete návod k obsluze a dodržujte v něm obsažené pokyny.
- Používejte pouze originální náhradní díly, neměňte design robota, neupravujte, nevyřazujte, neodstraňujte a nepřemostujte nainstalovaná bezpečnostní zařízení. Výrobce odmítá veškerou odpovědnost v případě použití neoriginálních náhradních dílů. Nedodržení tohoto nařízení může způsobit těžké újmy na zdraví a ohrozit bezpečnost osob.
- Zkontrolujte, jestli na trávě nejsou nějaké hračky, nářadí, větve, oděvy a jiné předměty, které by mohly poškodit řezné čepel. Předměty na trávě by mohly poškodit nebo zablokovat robot.
- Nedovolte, aby si někdo na robot sedal. Nikdy robot nezvedejte za účelem kontroly čepel a nepřepřavujte ho, jestliže je spuštěný. Když je zařízení v pohybu, nestrkejte pod něj ruce a nohy.

- Nikdy robot nepoužívejte, jestliže je spuštěné zavlažování. V tomto případě naprogramujte robot a zavlažování tak, aby nepracovaly současně. Neumývejte robota silným proudem vody a neponořujte ho, částečně či celkově, do vody, neboť není vodotěsný.
- Odpojte přívod elektrické energie a aktivujte bezpečnostní zařízení před provedením jakéhokoliv seřizovacího nebo údržbářského zásahu. Používejte osobní ochranné prostředky stanovené výrobcem. Především při zásazích na čepeli a řezné čepeli používejte ochranné rukavice.
- Čištění a údržbu zařízení nesmí provádět děti bez dohledu.
- Nepoužívejte robot s poškozenou řeznou čepelí. Řeznou čepel je třeba vyměnit.
- Nepoužívejte robot s poškozeným horním krytem. V případě mechanického poškození je třeba kryt vyměnit.
- Nepoužívejte robot s poškozeným napájecím kabelem transformátoru. Poškozený kabel může způsobit dotyk s částmi pod napětím. V případě poškození napájecího kabelu je třeba ho vyměnit. Pro předejití všem rizikům výměnu zajistí výrobce nebo jeho technická služba, anebo kvalifikovaná osoba.
- Pravidelně robot vizuálně kontrolujte, abyste zjistili případné poškození nebo opotřebení čepele, montážních šroubů a sekacího mechanismu. Ujistěte se, že jsou všechny matice, šrouby a svorníky řádně utažené, čímž zajistíte bezpečný provoz robota.
- Je přísně zakázáno používat a nabíjet robot ve výbušných a vznětlivých prostředích.
- Používejte pouze nabíječku a napájecí zdroj dodané dodavatelem. Nevhodné používání může způsobit zásah elektrickým proudem, přehřátí nebo únik korozivních kapalin z baterie. V případě úniku kapaliny je třeba baterii umýt vodou / neutralizačním přípravkem; v případě zasažení očí vyhledejte lékařskou pomoc.

---

## BEZPEČNOSTNÍ VÝBAVA

---

### 1. Nárazník

V případě nárazu do pevného předmětu s výškou přesahující 10 cm (3.94 ") dojde k aktivaci nárazového senzoru a robotická sekačka zablokuje pohyb v daném směru a vrátí se zpět, aby se vyhnula překážce.

### 2. Sklonoměr

V případě, že robotická sekačka pracuje na ploše se sklonem převyšujícím hodnoty uvedené ve svých technických údajích, nebo v případě svého převrácení robotická sekačka zastaví sekací nůž.

### 3. Vypínač nouzového zastavení

Umístěno v horní části robota s nápisem "STOP" o rozměrech větších než další ovládací prvky na klávesnici. Stisknutím tohoto tlačítka během provozu se robotizovaná sekačka okamžitě zastaví a zablokuje se čepel.

### 4. Ochrana před nadproudem

Každý motor (nůž a kola) je během činnosti nepřetržitě monitorován v každé situaci, která může vést k přehřátí. V případě, že dojde k výskytu nadproudu v motoru kol, robotická sekačka provede pokusy o pohyb v opačném směru. V případě přetrvávání nadproudu dojde k zastavení robotické sekačky a k signalizaci chyby. Když dojde k výskytu nadproudu v motoru nože, existují dva rozsahy zásahu. Pokud parametry spadají do prvního rozsahu, robotická sekačka provede manévry za účelem odstranění ucpání sekacího nože. Když se hodnota nadproudu nachází pod ochranným rozsahem, dojde k zásahu robotické sekačky a k signalizaci chyby motoru.

### 5. Senzor absence signálu

V případě nepřítomnosti signálu se robot automaticky zastaví.

## BEZPEČNOSTNÍ SYMBOLY

	<p>Před použitím stroje si pozorně přečtěte návod k použití a pochopte jeho význam.</p>		<p>Udržujte bezpečnou vzdálenost od stroje během jeho činnosti.</p> <p>Během činnosti robotické sekačky se ujistěte, že se na pracovní ploše se nenacházejí žádné osoby (zejména děti, starší lidé nebo hendikepované osoby) a domácí zvířata. Udržujte děti, domácí zvířata a ostatní osoby v bezpečné vzdálenosti od stroje během jeho činnosti. Aby se zabránilo uvedenému riziku, doporučuje se naplánovat činnost robotické sekačky ve vhodném časovém rozmezí.</p>
	<p>Nedotýkejte se otáčejícího se nože ani nevkládejte ruce a nohy pod pohybuující se zařízení. Před přístupem k zařízení vyčkejte na úplné zastavení nože a pohybuujících se součástí.</p>		<p>Upozornění! Nečistěte a neumývejte stroj proudem vody.</p> <p>Během činnosti robotické sekačky se ujistěte, že se na pracovní ploše se nenacházejí žádné osoby (zejména děti, starší lidé nebo hendikepované osoby) a domácí zvířata. Udržujte děti, domácí zvířata a ostatní osoby v bezpečné vzdálenosti od stroje během jeho činnosti. Aby se zabránilo uvedenému riziku, doporučuje se naplánovat činnost robotické sekačky ve vhodném časovém rozmezí.</p>
	<p>Nevystupujte na stroj.</p>		<p>Upozornění! Nečistěte a neumývejte stroj proudem vody.</p> <p>Během činnosti robotické sekačky se ujistěte, že se na pracovní ploše se nenacházejí žádné osoby (zejména děti, starší lidé nebo hendikepované osoby) a domácí zvířata. Udržujte děti, domácí zvířata a ostatní osoby v bezpečné vzdálenosti od stroje během jeho činnosti. Aby se zabránilo uvedenému riziku, doporučuje se naplánovat činnost robotické sekačky ve vhodném časovém rozmezí.</p>
	<p>Neuvádějte do činnosti bezpečnostní zařízení na stroji ani jej nezvedejte.</p>		<p>Upozornění! Nečistěte a neumývejte stroj proudem vody.</p> <p>Během činnosti robotické sekačky se ujistěte, že se na pracovní ploše se nenacházejí žádné osoby (zejména děti, starší lidé nebo hendikepované osoby) a domácí zvířata. Udržujte děti, domácí zvířata a ostatní osoby v bezpečné vzdálenosti od stroje během jeho činnosti. Aby se zabránilo uvedenému riziku, doporučuje se naplánovat činnost robotické sekačky ve vhodném časovém rozmezí.</p>

**TECHNICKÉ PARAMETRY**

Popis		Model	
		Autoclip 528 S	Autoclip 530 SG
		7250DE0	7250ELO
Maximální doporučená plocha vhodná k sekání			
Robot (*)	m <sup>2</sup> (sq ')	<b>2600</b> (27976')	<b>3200</b> (34432')
<b>Technické parametry</b>			
Rozměry (B x A x P)	mm	<b>890x440x700</b>	
Hmotnost robotické sekačky včetně akumulátoru	kg	15,3	
Výška sekání (min. - max.)	mm (")	<b>25-70</b> (0,99 - 2,76 ")	
Průměr nože se 4 břity	mm (")	<b>290</b> (11,42 ")	
Motory		bez kartáčů	
Rychlost sekacího nože	ot./min.	3000 Udržování	
Rychlost pohybu	<b>m/min</b>	<b>30</b> (98.43 ')	
Maximální povolený a doporučený sklon (*)	%	45% Přípustný na základě stavu travnatého porostu a nainstalovaného příslušenství. 35% max. povolený a doporučený. Jestliže je trávník pravidelný 20% V blízkosti vnějšího okraje a obvodového drátu.	
Provozní teplota prostředí	Max °C	<b>ROBOTICKÁ SEKAČKA</b> min. -10 °C (14 °F), max. +50 °C (122 °F) <b>NABÍJEČKA AKUMULÁTORŮ</b> min. -10 °C (14 °F), max. +40 °C (104 °F)	
Úroveň naměřeného výkonu akustického	dB(A)	max. 70 při udržování trávníku 65	
Třída ochrany před vniknutím vody	IP	IP44	
<b>Elektrické parametry</b>			
Napájecí zdroj (pro lithiový akumulátor)		Vstup: 100 - 240 V~; 2 A - 1 A; 50/60 Hz; Třída 1  Výstup: 29.4 V ---; 5.0 A	
<b>Druh akumulátorů a jejich nabíjení</b>			
Dobíjecí lithium-iontový akumulátor (jmenovitá napětí)		25.9V 1x7.5Ah	
Nabíječka akumulátorů		29.4 Vcc - 5.0 A	
Průměrná doba nabití	hh:mm	2:30	
Průměrné trvání práce po celkovém dobíjecím cyklu (*)	hh:mm	3:30	
<b>Bezpečnost zastavení nože</b>			
Senzor převrácení		standardní příslušenství	
Tlačítko nouzového zastavení		standardní příslušenství	

(\*) Podle stavu trávy a travnatého porostu.



Vybavení / Příslušenství / Funkce		
Spravované plochy, včetně hlavní		4
Dešťový senzor		standardní příslušenství
Eco Mode -Automatické programování (patentované)		standardní příslušenství
Modul Connect (GPS, GPRS)	není dostupný	standardní příslušenství
Metoda návratu do nabíjecí stanice		"V-Meter" - "po vodiči"
Maximální délka obvodového drátu (orientační, vypočtená na základě pravidelného obvodu)	m (')	1000 (3280 ')

(\*) Podle stavu trávy a travnatého porostu.

## ZÁKLADNÍ POPIS ZAŘÍZENÍ

Předmětným zařízením je robotická sekačka navržena a vyrobená pro automatické sekání trávy v zahradách a trávy v příbytcích kdykoli během dne i v noci. Toto zařízení je malé, kompaktní, tiché a snadno přenosné.

V závislosti na různých charakteristikách povrchu určeného k sekání může být robotická sekačka naprogramována tak, aby pracovala na více plochách: jedné hlavní a více vedlejších (na základě parametrů jednotlivých modelů).

V provozní fázi robotická sekačka provádí sekání plochy vymezené obvodovým drátem.

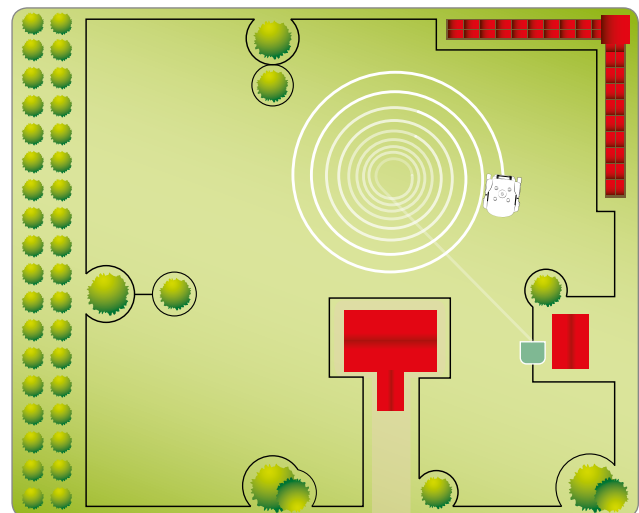
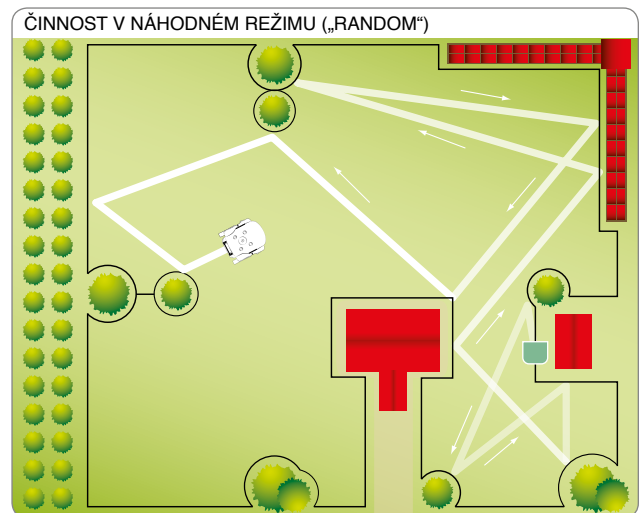
Když robotická sekačka zaznamená obvodový drát nebo se setká s překážkou, náhodně změni dráhu a rozjede se novým směrem.

Na základě náhodného principu činnosti („random“) provede robotická sekačka kompletní automatické sekání vymezeného trávníku (viz obrázek).

Robotická sekačka je schopna rozeznat přítomnost vyšší a/nebo hustší trávy v jedné části zahrady a když to uzná za vhodné, může automaticky aktivovat spirálový pohyb za účelem dosažení dokonalého výsledného vzhledu trávníku.

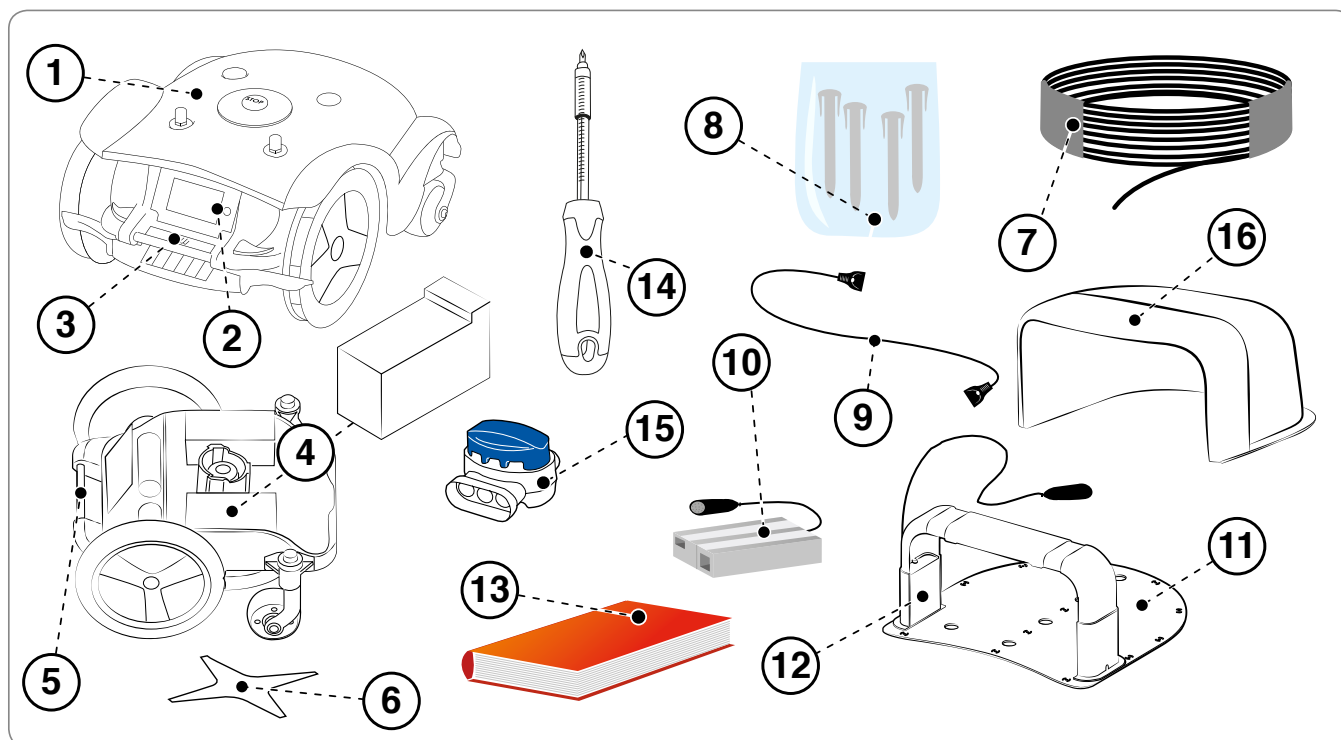
Povrch trávníku, který může robotická sekačka sekat, závisí na řadě faktorů:

- modelu robotické sekačky a nainstalovaných akumulátorech;
- charakteristice vymezené plochy (nepravidelný obvod, nerovnoměrná plocha, rozčlenění plochy apod.);
- charakteristice trávníku (druh a výška trávy, vlhkost apod.);
- stavu nože (s účinným naostřením, bez zbytků a inkrustací apod.).



## HLAVNÍ SOUČÁSTI

MODEL		Autoclip 528 S	Autoclip 530 SG
verze		A	B
①	Robotická sekačka	✓	✓
②	Ovládací klávesnice	✓	✓
③	Dešťový senzor	✓	✓
④	Akumulátor	✓	✓
⑤	Rukojeť	✓	✓
⑥	Sekací nůž	✓	✓
⑦	Klubko obvodového drátu	0	0
⑧	Hřebíky	20	20
⑨	Napájecí kabel pro napájecí zdroj	✓	✓
⑩	Napájecí zdroj	✓	✓
⑪	Nabíjecí stanice	✓	✓
⑫	Vysílač	✓	✓
⑬	Návod k použití	✓	✓
⑭	Klíč pro nastavení výšky sekání	✓	✓
⑮	Spojka pro hraniční kabel	-	-
⑯	Kryt dobíjecí stanice	-	✓



Zařízení je dodáváno vhodně zabalené. Ve fázi rozbalení jej opatrně vytáhněte a zkontrolujte neporušenost komponentů.



### Opatrnost – Výstraha

**Udržujte plastové fólie a plastové nádoby v dostatečné vzdálenosti od novorozenců a malých dětí, protože jim hrozí riziko udušení!**



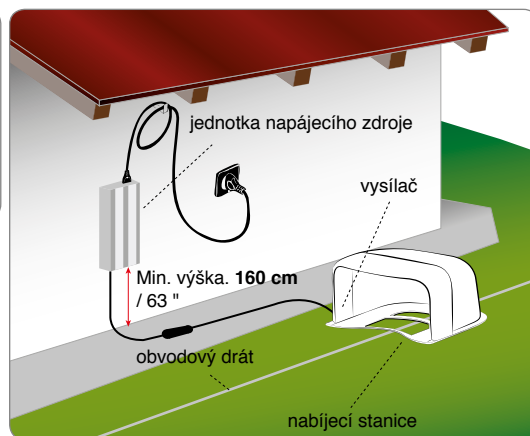
### Důležitá informace

**Obalový materiál uschovejte pro následující použití.**

## NAPLÁNOVÁNÍ INSTALACE ZAŘÍZENÍ

Součástí instalace robotické sekačky nejsou náročné zásahy, ale instalace vyžaduje určitou předběžnou přípravu z důvodu určení optimálního prostoru pro instalaci nabíjecí stanice, napájecího zdroje a následné vymezení uložení obvodového drátu.

- Nabíjecí stanice musí být umístěna na okraji trávníku, dle možnosti v prostoru s největšími rozměry, ze kterého jsou dle možnosti snadno dostupné případně další plochy trávníku. Prostor, ve kterém je nainstalována nabíjecí stanice, je následně stanoven jako „Hlavní plocha“.



### Opatrnost – Výstraha

**Napájecí zdroj umístěte do prostoru, který není přístupný dětem. Například do výšky přesahující 160 cm (63").**



### Opatrnost – Výstraha

**Zajistěte přístup k napájecímu zdroji výhradně autorizovaným osobám.**



### Opatrnost - Výstraha

**Aby bylo možné provést připojení k elektrické síti, v místě instalace se musí nacházet zásuvka elektrické sítě. Ujistěte se, že připojení k elektrické síti bylo provedeno v souladu se zákony platnými pro danou oblast. Za účelem zajištění bezpečnosti elektrického rozvodu, ke kterému se připojuje napájecí zdroj, musí být tento rozvod vybaven správně fungujícím zemnicím rozvodem. Dodaný obvod musí být chráněn proudovým chráničem (RCD) s aktivačním proudem nepřekračujícím 30 mA.**



### Důležitá informace

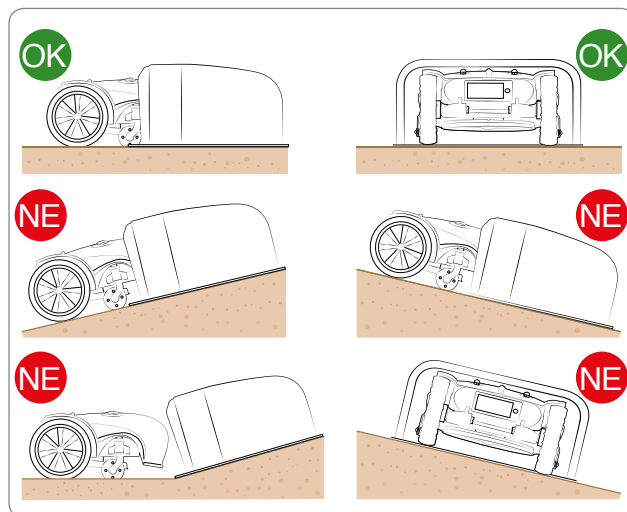
**Doporučuje se nainstalovat jednotku do elektrického rozvaděče (vnějšího nebo vnitřního), vybaveného uzávěrem na klíč a řádně ventilovaného za účelem udržení správného oběhu vzduchu.**

- Robotická sekačka musí mít možnost při každém ukončení pracovního cyklu snadno najít nabíjecí stanici, která bude pak i výchozím místem pro nový pracovní cyklus a pro dosažení případných dalších pracovních prostor, níže stanovených jako „Vedlejší plochy“.
- Umístěte nabíjecí stanici za dodržení níže uvedených charakteristik:
  - rovná plocha;
  - stabilní kompaktní terén, schopný zajistit dokonalou drenáž;
  - přednostně v prostoru největšího trávníku;
  - ujistěte se, že případné zavlažovače nesměřují proud vody dovnitř nabíjecí stanice;
  - vstupní strana nabíjecí stanice musí být umístěna podle obrázku, aby umožňovala návrat robotické sekačky postupující podél obvodového drátu ve směru hodinových ručiček;
  - před základnou se musí nacházet rovný úsek o délce 200 cm (78,74");
  - případné kovové desky nebo obrubníky oddělující trávník a umístěné v blízkosti základny mohou způsobit rušení signálu. Umístěte základnu do jiné části zahrady, nebo ji oddalte od obrubníku. Pro bližší informace se obraťte na servisní službu výrobce nebo na jedno z autorizovaných středisek.

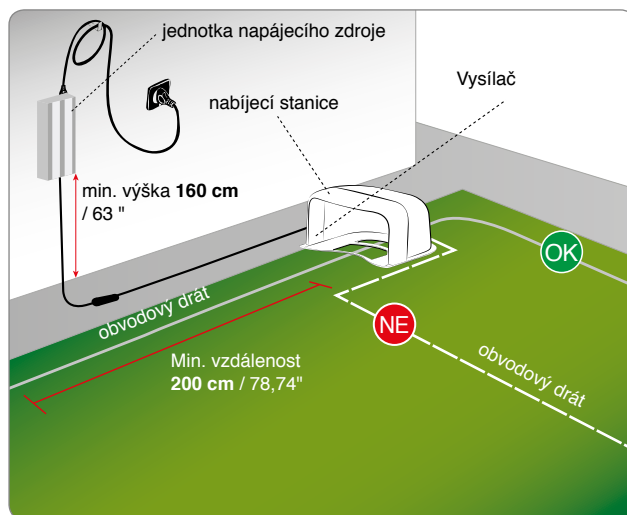
- Nabíjecí stanice musí být řádně připevněna k zemi. Zabraňte tomu, aby se naproti základně vytvářel vstupní schůdek, a za tímto účelem případně umístěte na jeho vstup malý koberec z umělé trávy kvůli kompenzaci vstupního schůdku. Alternativou může být částečné odstranění travnatého porostu a instalace základny na úrovni trávy.
- Nabíjecí stanice je připojena k napájecímu zdroji prostřednictvím šňůry, která se musí vzdálit od nabíjecí stanice z vnější strany sekané plochy.

- Napájecí zdroj umístěte za dodržení níže uvedených pravidel:

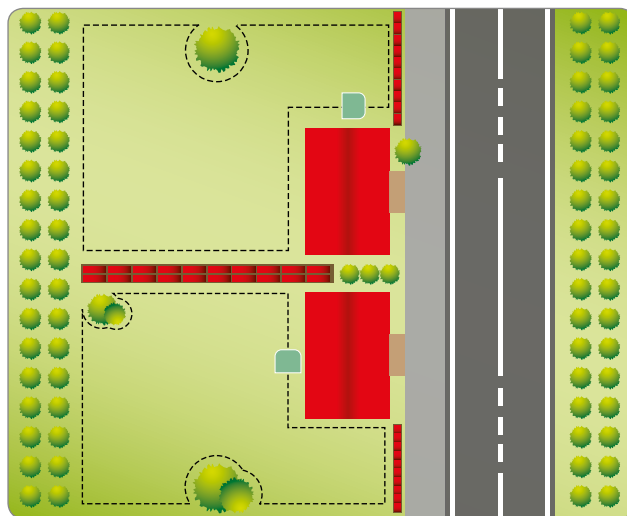
- do dobře větraného prostoru, mimo dosah atmosférických vlivů a přímého slunečního světla;
- dle možností uvnitř obydlí, garáže nebo skladu;
- při umístění venku nesmí být vystaven přímému slunečnímu světlu a vodě: Proto je třeba jej ochránit uvnitř ventilované skříně. Nesmí být umístěn v přímém styku se zemí nebo s vlhkým prostředím;
- umístěte jej na vnější, a ne na vnitřní straně trávníku;
- natáhněte přebytečnou šňůru, která vede od nabíjecí stanice po napájecí zdroj. Šňůru nezkracujte ani neprodlužujte.



- Vstupní úsek drátu musí být přímočarý a kolmý vůči nabíjecí stanici nejméně na úseku 200 cm (78,74 ") a výstupní úsek se musí vzdalovat od nabíjecí stanice; to umožní robotické sekačce správný vstup.



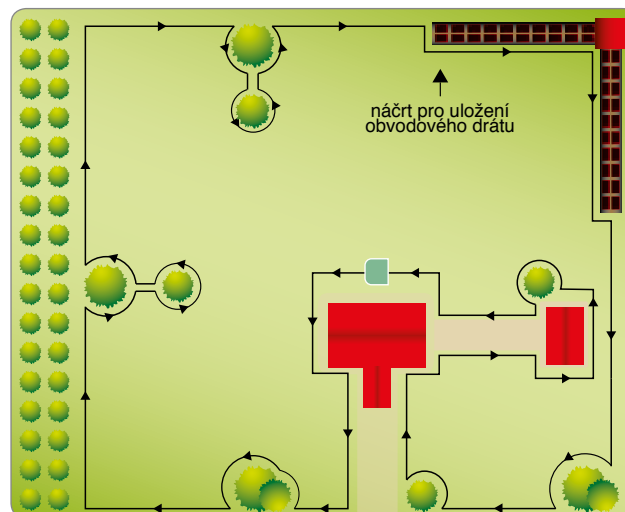
V případě instalace robotické sekačky do blízkosti prostoru, ve kterém je nainstalována jiná robotická sekačka (stejná nebo od jiného výrobce) bude třeba ve fázi instalace provést změnu na vysílači a přijímači robotické sekačky, aby se frekvence obou robotických sekaček vzájemně nerušily. V tomto případě se obraťte na nejbližší servisní středisko.



## VYMEZENÍ DRÁHY OBVODOVÉHO DRÁTU

Před provedením instalace obvodového drátu je třeba zkontrolovat celý povrch trávníku. Zhodnoťte případné změny, které je třeba provést na travnatém porostu, nebo opatření, která je třeba přijmout během kladení obvodového drátu za účelem správné činnosti robotické sekačky.

1. Zhodnoťte, kterou metodu návratu do nabíjecí stanice je vhodnější použít, a postupujte přitom dle pokynů popsanych v kapitole "METODA NÁVRATU DO NABÍJECÍ STANICE".
2. Na základě pokynů uvedených v kapitole "PŘÍPRAVA RYCHLÉHO NÁVRATU DO NABÍJECÍ STANICE" zhodnoťte, zda je třeba použít speciální kladení obvodového drátu.
3. Příprava a vymezení pracovních ploch.
4. Instalace obvodového drátu.
5. Instalace nabíjecí stanice a napájecího zdroje. Ve fázi kladení obvodového drátu dodržujte směr instalace (ve směru hodinových ručiček) a směr otáčení kolem záhonů (proti směru hodinových ručiček) v souladu s obrázkem.

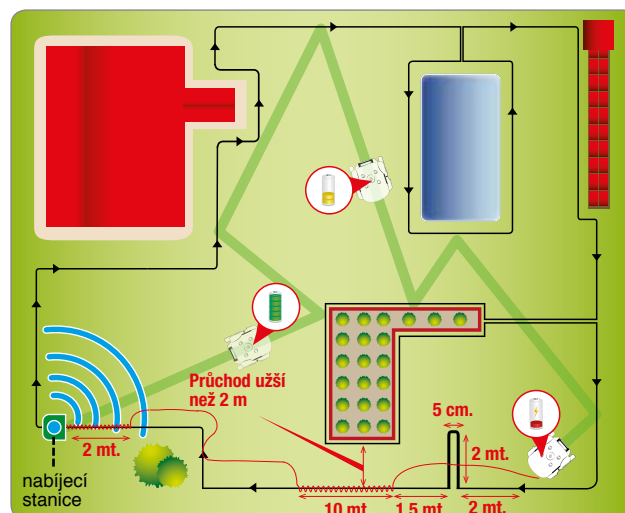


## METODA NÁVRATU DO NABÍJECÍ STANICE

Robotická sekačka se může vrátit do nabíjecí stanice dvěma odlišnými metodami v závislosti na konfiguraci uživatelského menu, položky "Nastavení - Návrat na základnu". Metodu "Podél drátu" použijte pouze v případech, kdy se na zahradě nachází mnoho překážek v blízkosti obvodového drátu (ve vzdálenosti menší než 2 m). Ve všech ostatních případech je vhodnější použít pro návrat do nabíjecí stanice metodu "V-Meter", která je rychlejší.

**"Po vodici"**. Tato metoda návratu do nabíjecí stanice informuje robotickou sekačku o tom, že má sledovat obvodový drát, a umístit kola tak, aby obvodový drát procházel mezi nimi. Když je aktivována tato metoda, je třeba připravit ("Přivolání podél drátu") v souladu s níže uvedeným popisem.

**"V-Meter"**. Při nastavení této metody návratu do nabíjecí stanice se bude robotická sekačka pohybovat podél obvodového drátu ve vzdálenosti, která se orientačně pohybuje od několika cm po 1 m (3.2 '), přičemž se jej někdy dotkne, zejména na nepřímých úsecích, až do rozeznání signálu vyslaného z dobíjecí stanice pro správné nasměrování na hraniční kabel a zajištění do dobíjecí stanice.



V případě úzkých prostorů nebo šipky pro rychlý návrat do dobíjecí stanice je nutné umístit hraniční kabel ve zvláštním tvaru zvaném "Přivolání podél drát".

Jakmile dojde k "Přivolání", robot bude sledovat hraniční kabel při nízké rychlosti s větší přesností po cca 10 m (33 ') pro návrat do režimu návratu do základny "V-Meter", jestliže nenarazil na rychlý návrat nebo dobíjecí stanici.

Při instalaci "Přivolání" dodržujte níže uvedená pravidla.

- "Přivolání" je tvořeno kusem drátu, který je uložen v zahradě na úseku 2 m (6,6 '), se vzájemnou vzdáleností obou drátů 5 cm (1,96 ").
- "Přivolání" musí být umístěno na úseku, který předchází průchodům užším než 2 m (6,6 ').
- "Přivolání" musí být umístěno na úseku, který předchází "Rychlým návratům".

**POZN.:** Když robotická sekačka nedokáže potkat nabíjecí stanici v určitém časovém limitu, bude sledovat obvodový drát v režimu "Po vodici".

## PŘÍPRAVA PRO RYCHLÝ NÁVRAT ROBOTICKÉ SEKAČKY DO NABÍJECÍ STANICE

Rychlý návrat je tvořen speciálně uloženým obvodovým drátem, který umožňuje robotické sekačce omezit trasu návratu do nabíjecí stanice. Tento specifický druh kladení obvodového drátu používejte pouze v zahradách, ve kterých rychlý návrat představuje skutečné omezení trasy, a v případech obvodové délky větší než 200 m.

Pro instalaci rychlého návratu umístěte obvodový drát na terén tak, aby vytvářel trojúhelník s jednou stranou **50 cm** (19,7 ") a dvěma stranami obvodového drátu **40 cm** (15,75 "), v souladu s uvedeným obrázkem.

Když robot, který se vrací do nabíjecí stanice, s koly umístěnými tak, že obvodový drát prochází mezi nimi, zaznamená tento specifický trojúhelníkový tvar, přeruší chod, otočí se přibližně o 90° směrem dovnitř zahrady a znovu zahájí chod v novém směru, ve kterém se bude pohybovat, dokud nepotká obvodový drát na opačné straně.

Připravte rychlý návrat v místě, kterému předchází nejméně **200 cm** (78,74 ") přímočarého drátu a po kterém následuje nejméně **150 cm** (59,05 ") přímočarého drátu.

Příprava nesmí být provedena podél přímočarého úseku, který přímo předchází nabíjecí stanici, nebo v případě přítomnosti překážek. Zkontrolujte, zda se podél dráhy rychlého návratu nenacházejí překážky, které by mohly zabránit rychlému návratu.

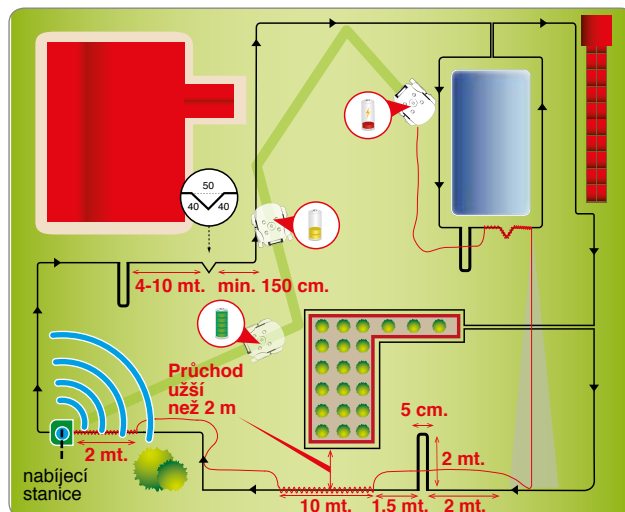
Esivalmistelua ei saa tehdä liian kaltevalla maalla, jotta robotti kykenee tunnistamaan sen helposti. Maksimaalinen kaltevuus riippuu suuresti maan kunnosta. Alle 20 % kaltevuutta suositellaan.



### Důležitá informace

**Příprava rychlého návratu umístěná v nesprávném místě by nemusela umožnit rychlý návrat robotické sekačky do nabíjecí stanice. Když robotická sekačka projíždí podél obvodu za účelem dosažení vedlejší plochy, nezaznamenává přípravu rychlého návratu.**

Uvedená ilustrace poskytuje některé pokyny užitečné pro správnou instalaci přípravy rychlého návratu.



## Příprava trávníku určeného k sekání

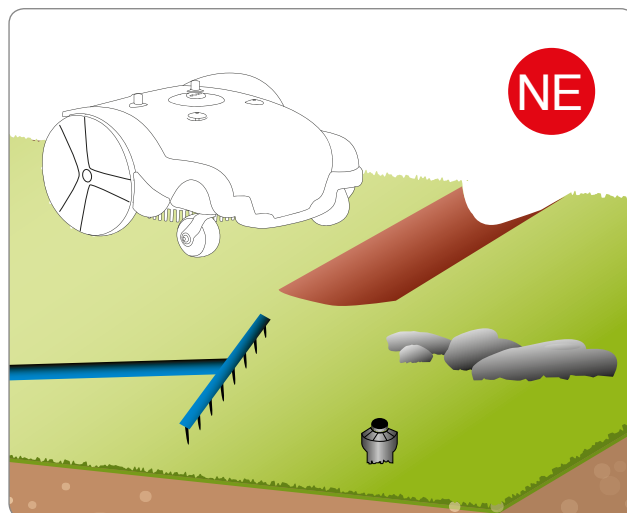
1. Zkontrolujte, zda je trávník určený k sekání rovnoměrný a bez jam, skal nebo jiných překážek. V opačném případě proveďte potřebné operace pro vyrovnání terénu. Když není možné některé překážky odstranit, je třeba příslušné plochy vhodně ohraničit obvodovým drátem.
2. Robotti voi leikata työalueen sisällä olevia pintoja, joiden kaltevuus on korkeintaan 45% (45 cm / metri), jos kyseessä on kuiva ja tasainen nurmikko, jossa pyörien luisumisvaaraa ei esiinny sekä asennettujen lisävarusteiden perusteella. Muissa tapauksissa on tarpeen noudattaa 35% kaltevuutta.

Rajakaapeli on asetettava maahan, jonka kaltevuus ei ylitä 20 % (20 cm / metri) ottaen huomioon, että robotti vaatii suurempaa pitoa paluun aikana latausasemalle. Näin ollen on maaperän kunto tarkastettava huolella ja noudattaa tiukasti raja-arvoja.

Jos rajakaapeli asetetaan maahan, jonka kaltevuus ylittää 20 %, robotti voi siirtyä pois kyseiseltä reitiltä liikkuaan helpommin, sillä se ei kykene ylittämään ahtaita reittejä eikä tunnistamaan nopeaan paluuseen kuuluvaa valmistelua.

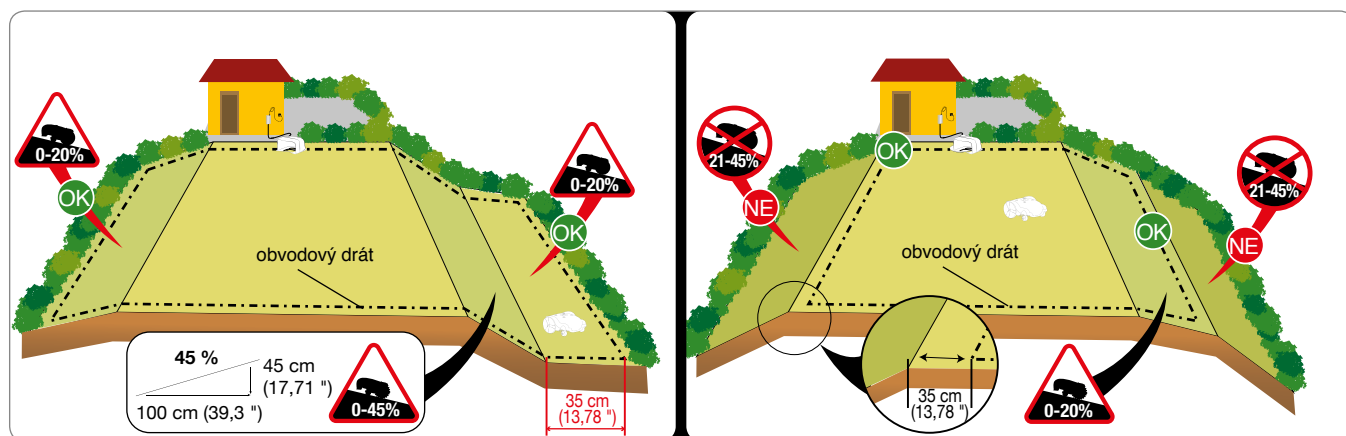
Kaltevuuden on pysyttävä vakaana vähintään 35 cm rajakaapelin sisä- ja ulkopuolella. Jos ohjeita ei noudateta normaalin työskentelyn aikana kaltevilla mailla, kun robotti havaitsee rajakaapelin, pyörät voivat luistaa ja saada robotin ulos työalueelta.

Jos kaltevilla mailla esiintyy edellä kuvattujen rajoitusten mukaisia esteitä, on tarpeen tasoittaa maa vähintään 35 cm ennen estettä, jotta kaltevuutta saataisiin vähennettyä.



### Důležitá informace

**Plochy se sklonem vyšším, než jsou jeho přípustné hodnoty, nelze sekat s použitím robotické sekačky. Proto umístěte obvodový drát před sklonem a vylučte tak nevhodnou plochu ze sekání.**



## Vymezení pracovní plochy

3. Zkontrolujte celý povrch trávníku a zhodnoťte, zda není třeba provést jeho rozdělení na více oddělených pracovních ploch na základě níže uvedených kritérií. Před zahájením operací instalace obvodového drátu se doporučuje za účelem jejich přístupnosti a snadnosti provedení zkontrolovat celou dráhu. Ilustrace znázorňuje příklad trávníku s náčtem pro položení obvodového drátu do země.

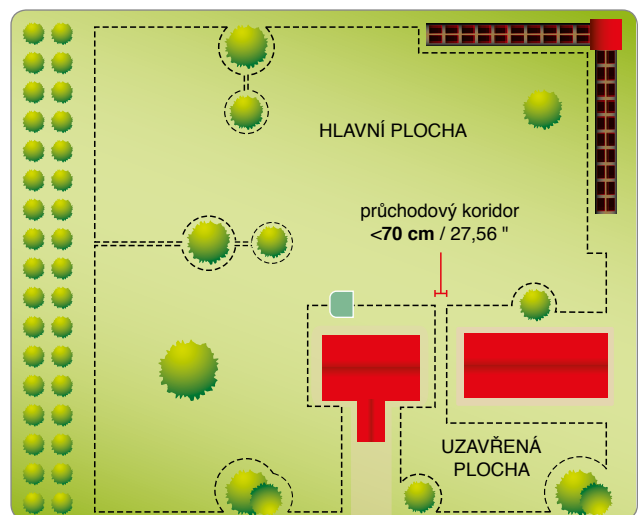
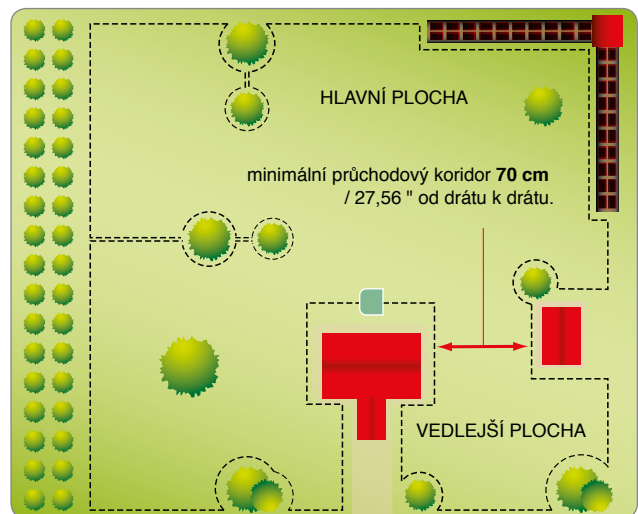
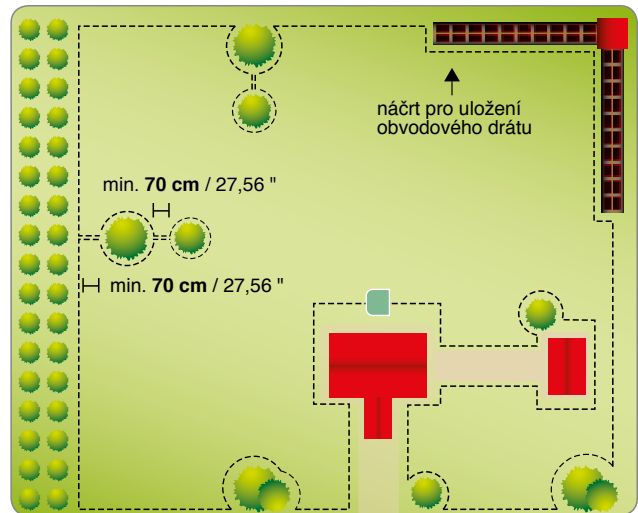
Během instalace zařízení je třeba identifikovat případné vedlejší plochy a případné uzavřené plochy. Pod pojmem vedlejší plocha se rozumí část trávníku spojená s hlavním trávníkem prostřednictvím úzkého úseku, kterého může robotická sekačka pouze obtížně dosáhnout náhodným pohybem. Plocha musí být dosažitelná bez použití schůdků a musí být bez nerovností převyšujících přípustné hodnoty uvedené v technických údajích. To, zda se daná plocha bude označovat jako „Vedlejší plocha“, závisí na rozměrech hlavní plochy. Čím větší je hlavní plocha, tím bude těžší dostat se k úzkým průchodům. Všeobecně lze říci, že průchod menší než **200 cm** (78,74 ") je třeba považovat za vedlejší plochu. Robotická sekačka spravuje vedlejší plochy na základě charakteristik modelu („viz Technické parametry“).

Minimální přípustný průchod je **70 cm** (27,56 ") od jednoho ke druhému obvodovému drátu. Obvodový drát musí být umístěn v níže uvedené vzdálenosti od případných předmětů, které se nacházejí na vnější straně trávníku, a proto lze obecně říci, v případě, že se na obou stranách nachází zeď nebo živý plot, celkový potřebný průchod musí být 140 cm (55,12 ").

V případě, že je tento průchod příliš dlouhý, je lepší, když je průchod ještě o **70 cm** (27,56 ") větší.

Během programování je třeba provést konfiguraci rozměrů vedlejších ploch v procentech trávníku a směru pro jejich nejrychlejší dosažení (Ve směru hodinových ručiček / Proti směru hodinových ručiček) plus metry drátu potřebné pro příjezd na vedlejší plochu (viz „Programovací režim“).

V případě, že výše popsané minimální rozměry nebudou dodrženy, a plocha tedy bude oddělena od schůdku nebo převýšení hodnotou převyšující charakteristiky robotické sekačky nebo průchodem (koridorem) se šířkou nižší než **70 cm** (27,56 ") od obvodového drátu po obvodový drát, plochu trávníku je třeba považovat za „Uzavřenou plochu“. Pro instalaci „Uzavřené plochy“ položte výchozí i zpětný obvodový drát do stejné trasy, ve vzdálenosti menší než **1 cm** (0,40 "). V tomto případě robotická sekačka není schopna automaticky dosáhnout takto ohraničené plochy a tato bude spravována způsobem popsaným v kapitole „Správa uzavřených ploch“. Správa „Uzavřených ploch“ omezuje metry čtvereční, které robotická sekačka spravuje samostatně.



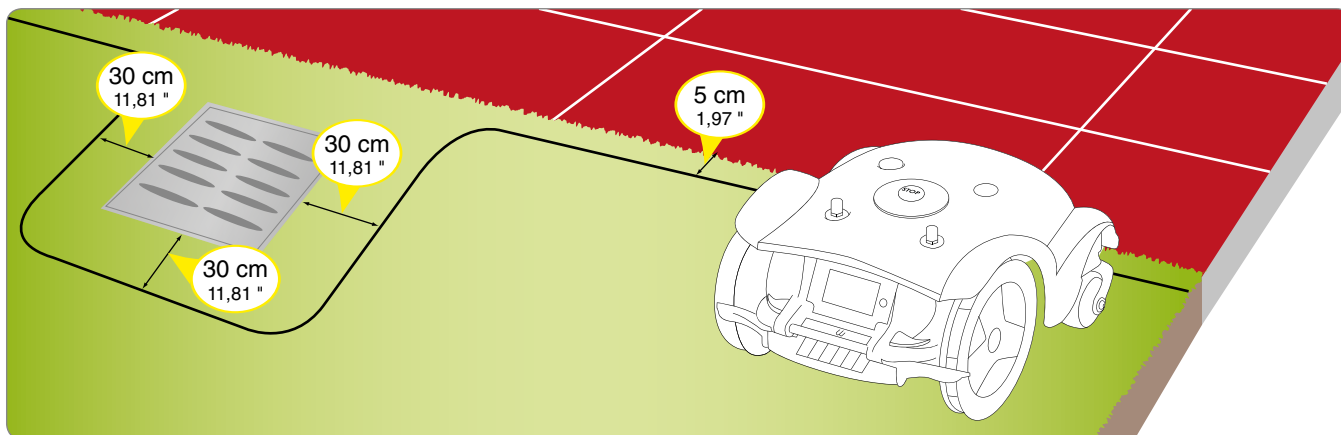


4. Když se uvnitř nebo zvenčí pracovní plochy nachází vydlážděný úsek nebo přístupová cesta na stejné úrovni jako trávník, umístěte obvodový drát do vzdálenosti 5 cm (1,96 ") od okraje vydlážděného úseku. Robotická sekačka vyjede mírně z trávníku a veškerá tráva bude posekána. Když je dlažba kovového typu nebo když se na pracovní ploše nachází kovový příklop šachty, podstavec sprchy nebo elektrické kabely, umístěte obvodový drát do vzdálenosti nejméně 30 cm (11,81 "), aby se zabránilo poruchám robotické sekačky a rušení na obvodovém drátu.



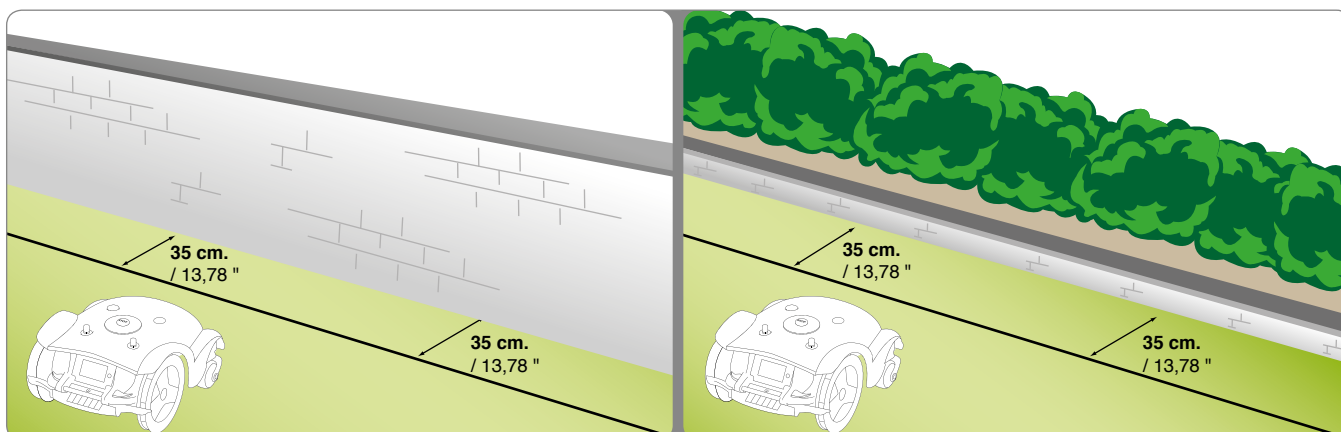
### Důležitá informace

Uvedená ilustrace znázorňuje příklad vnitřních a obvodových prvků pracovní plochy a vzdálenosti, které je třeba dodržet pro položení obvodového drátu. Ohraničte všechny železné nebo jiné kovové prvky (šachty, elektrické přívody apod.), aby se zabránilo rušení signálu obvodového drátu.

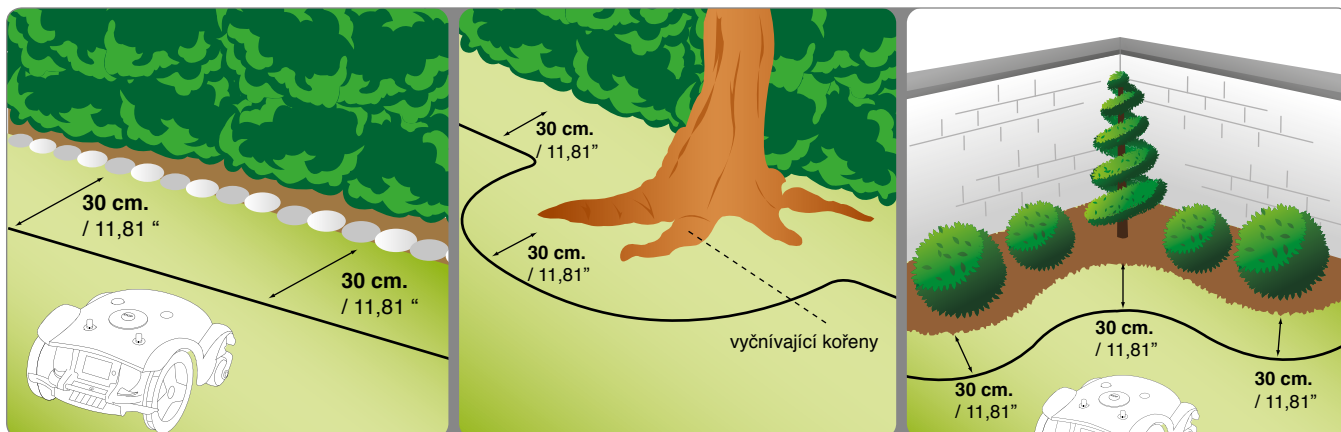


Když se uvnitř nebo zvenčí pracovní plochy nachází překážka, například obrubník, zeď nebo stěna, umístěte obvodový drát do vzdálenosti nejméně 35 cm (13,78 ") od překážky; jestliže se chcete vyhnout tomu, aby robot narazil do překážky, umístěte obvodový kabel alespoň 40 cm (15,75 ") od překážky. Sekání případné trávy, která se nachází v blízkosti okraje, u kterého jste se rozhodli neumožnit činnost robotické sekačky, bude možné provést s použitím ořezávače okrajů trávníku nebo křovinořezu.

CS



Když se uvnitř nebo zvenčí pracovní plochy nachází záhon, živý plot, rostlina s přečnivajícími kořeny, malý příklop (2-3 cm) nebo malý obrubník (2-3 cm), položte obvodový drát do vzdálenosti nejméně 30 cm (11,81 "), aby se zabránilo poškození robotické sekačky nebo přítomných překážek. Sekání případné trávy na ploše, na které jste se rozhodli neumožnit činnost robotické sekačky, bude možné provést s použitím ořezávače okrajů trávníku nebo křovinořezu.

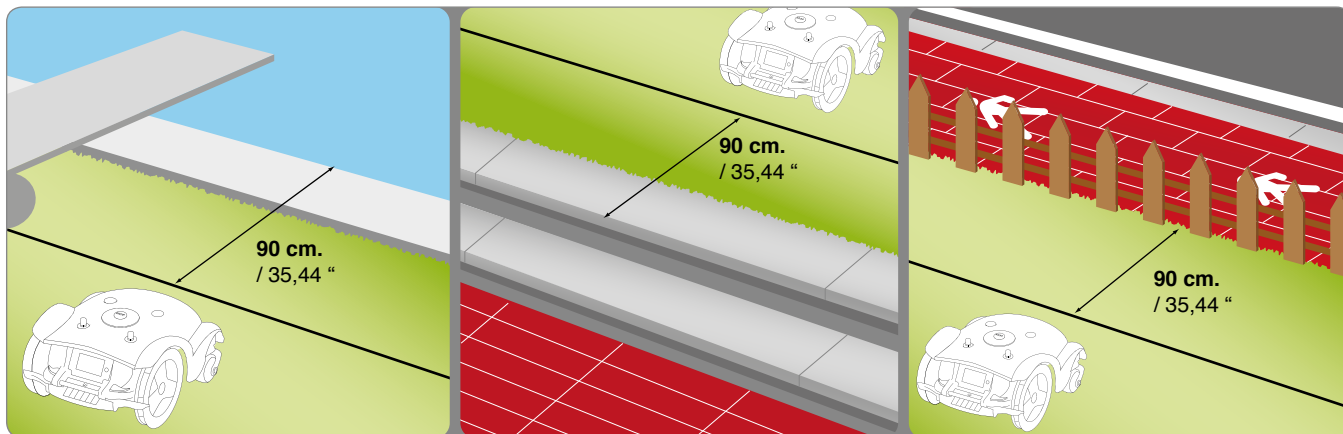


Jestliže je uvnitř nebo vně pracovního prostoru bazén, jezírko, sráz, strouha, schodek či veřejná silnice nechráněná nebo chráněná snadno překonatelným plotem, položte obvodový kabel do vzdálenosti alespoň 90 cm (35,43 "). Za účelem instalace obvodového kabelu co nejbližší k ploše k posekání doporučujeme umístit nesnadno překonatelný plot, jestliže se plocha nachází v blízkosti veřejných prostor, nebo plot o výšce 15 cm v ostatních případech. Díky tomu bude možné položit obvodový kabel za dodržení vzdáleností popsaných v předchozích bodech.



### Důležitá informace

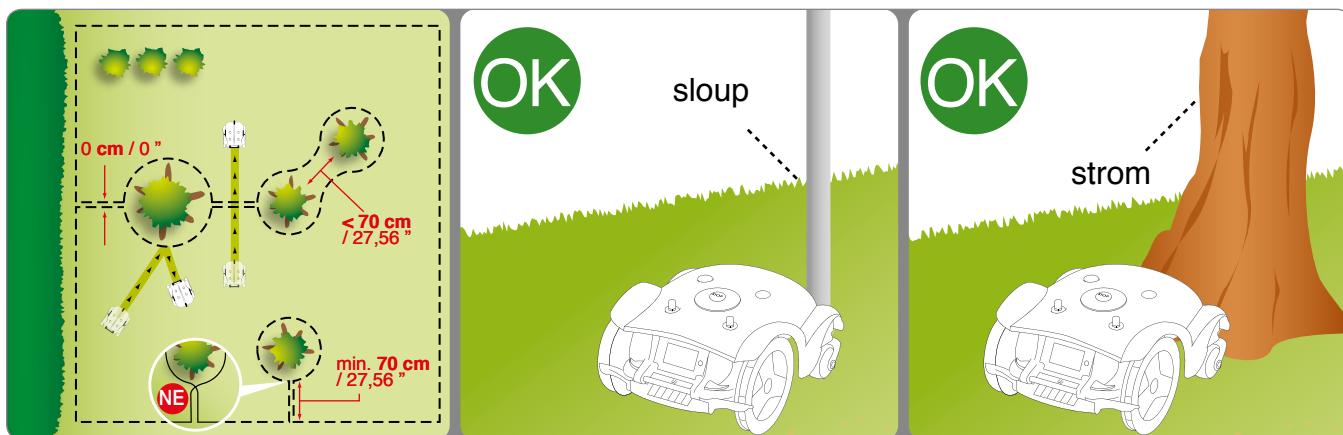
**Důsledné respektování vzdáleností a sklonů vymezených v návodu zaručuje optimální instalaci a dobrou činnost robotické sekačky. Za přítomnosti svahů nebo kluzkých terénů zvyšte vzdálenost nejméně o 30 cm / 11,81".**



Když se uvnitř pracovní plochy nacházejí překážky, například stromy, keře nebo sloupy bez ostrých hran, není třeba je ohrazovat. Robotická sekačka narazí do překážky a změní směr. Když si přejete, aby robotická sekačka nenarážela do překážek a aby byla zajištěna její bezpečná a tichá činnost, doporučuje se ohradit všechny stálé překážky. Mírně nakloněné překážky, jako jsou květináče nebo stromy s vyčnívajícími kořeny, musí být ohrazeny, aby se zabránilo poškození sekacího nože i samotných překážek.

Pro vymezení překážky počínaje bodem vnějšího obvodu, který se nachází nejbližší vymezenému předmětu, umístěte obvodový drát až k překážce, obejděte ji v pravidelných vzdálenostech popsaných v předchozích bodech a vraťte se s drátem podél předchozí dráhy. Umístěte výchozí i zpětný obvodový drát, který se nachází nad ním, pod stejný hřebík; v tomto případě robotická sekačka zajede až za obvodový drát.

Pro správnou činnost robotické sekačky musí být minimální délka překrytého obvodového drátu 70 cm (27,56 "), aby byl robotické sekačce umožněn pravidelný pohyb.



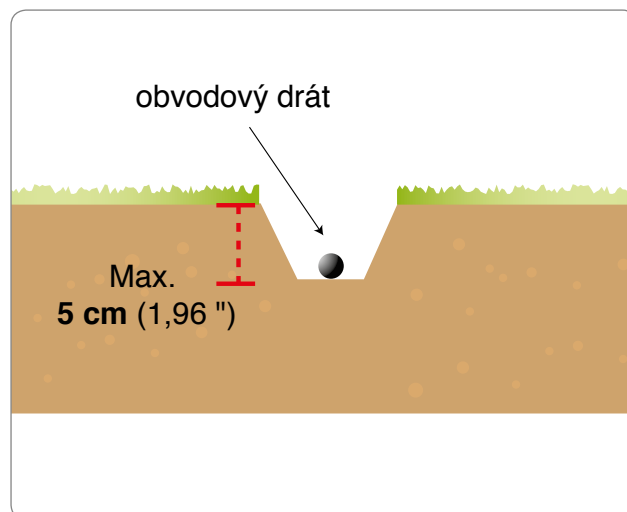
## INSTALACE OBVODOVÉHO DRÁTU

Obvodový drát musí být uložen do země nebo položen na terénu. V případě, že je k dispozici strojní zařízení pro kladení drátu, je vhodnější jej uložit do země, protože v takovém případě je zaručena lepší ochrana samotného obvodového drátu. V opačném případě je třeba položit drát na terén s příslušnými níže popsanými hřebíky.



### Důležitá informace

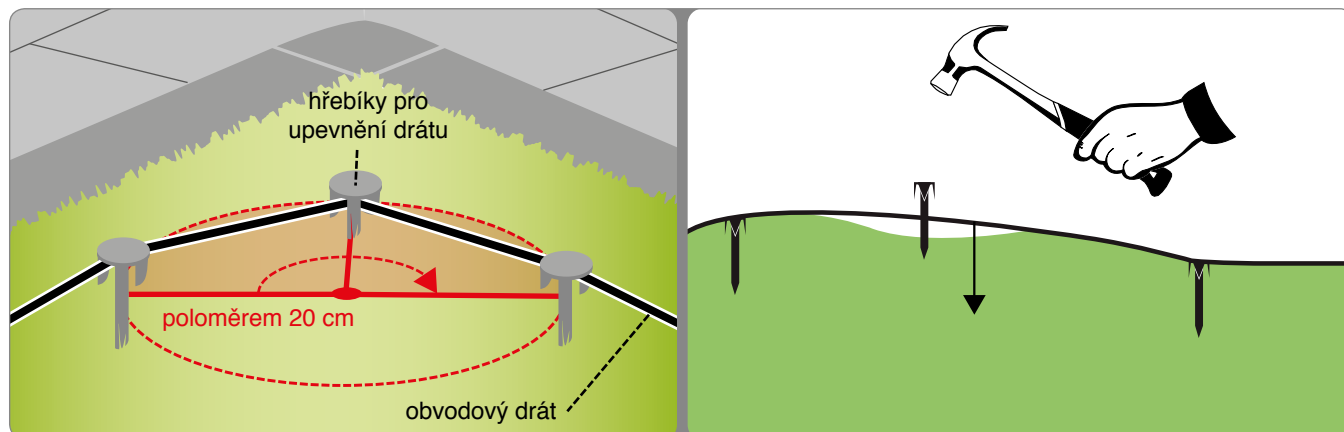
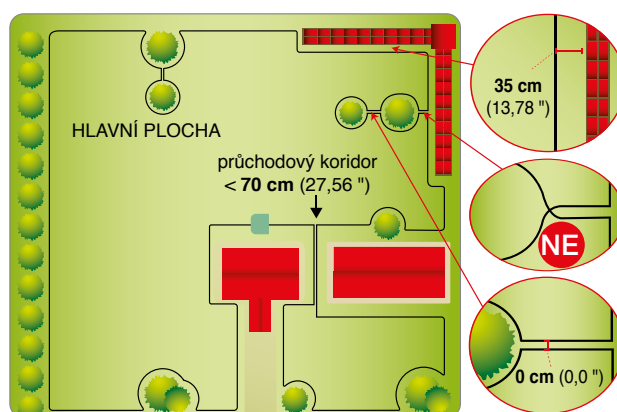
**Pokládání obvodového drátu zahajte od prostoru pro instalaci nabíjecí stanice, nechte pár metrů navíc a poté jej odstříhnete na míru v závěrečné fázi připojování jednotky.**



### Drát položený na terénu

Posekejte velmi nízkou travu vyžinačem nebo křovinořezem po celém obvodu prostoru, ve kterém bude položen kabel. Tímto usnadníte položení kabelu přímo na zem a vyhnete se tomu, aby sekačka přerázla kabel či poškodila jeho izolaci.

1. Umístěte kabel (ve směru hodinových ručiček) podél celého obvodu a upevněte ho pomocí příslušných hřebíků vzdálených cca 100 cm (39,37"). Kabel musí být v kontaktu s terénem, aby ho sekačka nepoškodila před tím, než ho zakryje tráva.
  - Ve fázi kladení obvodového drátu dodržujte směr otáčení kolem záhonů (proti směru hodinových ručiček).
  - Na nepřímocárých úsecích připevněte drát tak, aby nedošlo k jeho zkroucení, ale aby dosáhl pravidelného zatáčení (s poloměrem 20 cm).



### Drát uložený do země

1. Proveďte v terénu pravidelný výkop, symetrický vzhledem k čáře znázorněné na terénu.
2. Umístěte drát ve směru hodinových ručiček podél celé dráhy, do hloubky několika centimetrů. Nepokládejte drát do země ve větší hloubce než 5 cm, aby nedocházelo ke snížení kvality a intenzity signálu zachytávaného robotickou sekačkou.
3. Během kladení drátu lze dle potřeby drát uchytit v několika místech příslušnými hřebíky, aby byla zachována jeho poloha během jeho přikrývání zeminou.
4. Zakryjte vše zeminou a zajistěte, aby drát zůstal v zemi napnutý.

Spojování obvodového drátu.

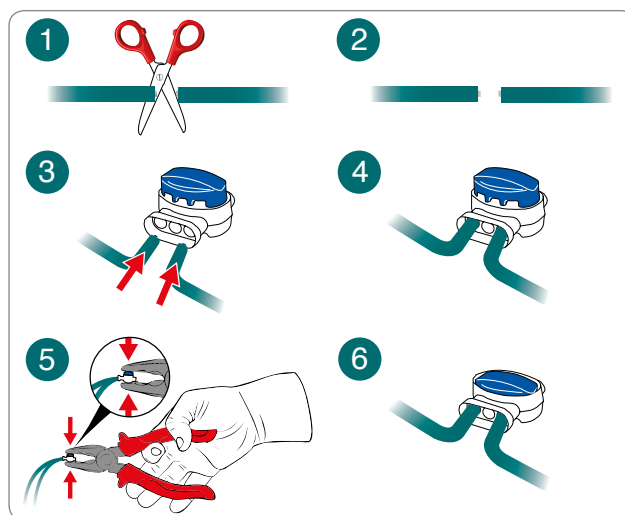
Jestliže je vyžadován další hraniční kabel, pro dokončení instalace použijte originální spojku.

Zasuňte konec každého kabelu do spojky a zkontrolujte celkové zasunutí kabelů tak, aby byly jejich konce vidět na druhé straně. Stiskněte nadoraz tlačítko na horní straně zařízení pomocí kleští.



### Důležitá informace

- Používejte pouze originální spojky, které zajišťují bezpečné a vodotěsné elektrické zapojení.
- Nepoužívejte izolační pásku či jiný spojovací materiál nezajišťující správnou izolaci (kabelová oka, svorky atd.); vlhkost terénu časem vyvolá oxidaci a přerušeni hraničního kabelu.



## INSTALACE NABÍJECÍ STANICE A JEDNOTKY NAPÁJECÍHO ZDROJE



### Opatrnost – Výstraha

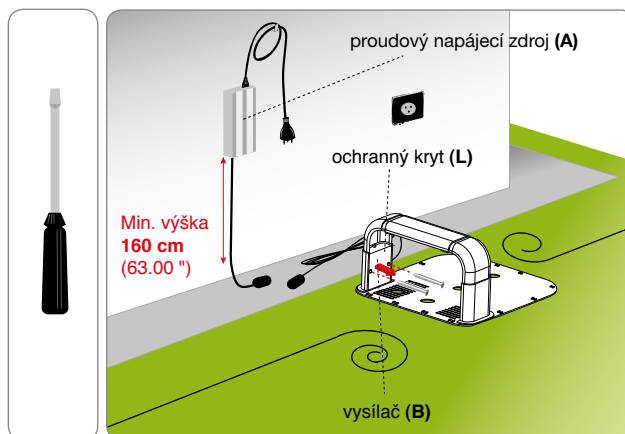
Před provedením jakéhokoli zásahu zrušte hlavní elektrické napájení.

Napájecí zdroj umístěte do prostoru, který není přístupný dětem. Například do výšky přesahující 160 cm (63.00 ").

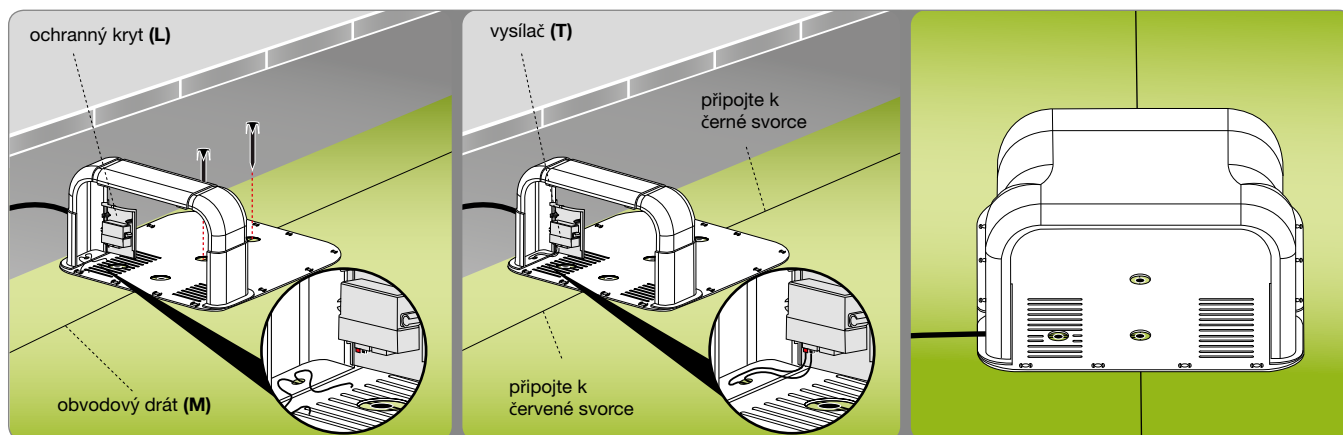
Kabel, který vede k dobíjecí stanici, se nesmí ani zkracovat a ani prodlužovat. Přebytný kabel je třeba navinout do tvaru osmičky, jak je to znázorněné na obrázku.

Obvodový kabel použitý při instalaci nesmí být kratší než 50 m; obraťte se na nejbližší servisní středisko.

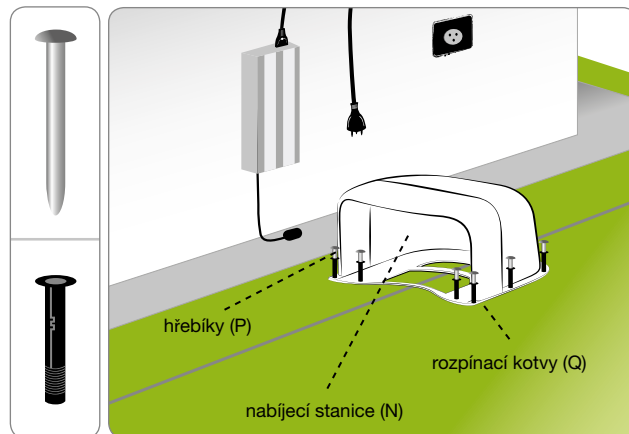
1. Odmontujte ochranný kryt (L).
2. Umístěte základnu do zvoleného prostoru.
3. Vložte obvodový drát (M) podél vodička na nabíjecí stanici.
4. Připojte vstupní vodič k červené svorce vysílače (T). Připojte výstupní vodič k černé svorce.



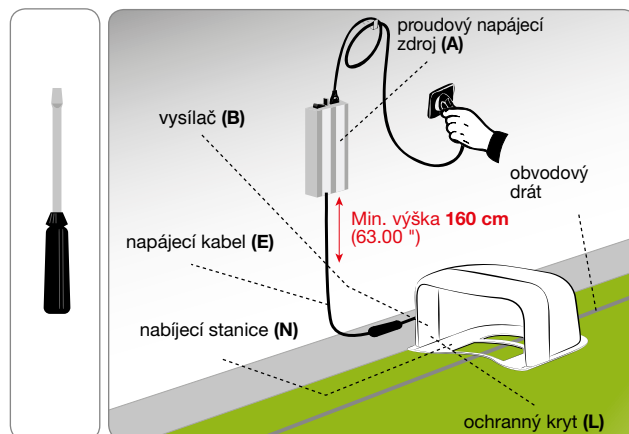
Svorky se použijí pouze pro připojení originálního obvodového kabelu.



5. Připevněte základnu (N) k terénu hřebíky (P). Dle potřeby připevněte základnu rozpínacími kotvami (Q).



6. Proveďte instalaci napájecího zdroje (A).
7. Připojte napájecí kabel (E) nabíjecí stanice (N) k napájecímu zdroji (A).
8. Připojte zástrčku napájecího zdroje (A) do zásuvky elektrické sítě.
9. Když LED vysílače bliká, zapojení je správné. V opačném případě je třeba identifikovat poruchu (viz „Identifikace problémů“).
10. Odmontujte ochranný kryt (L).





### Důležitá informace

**Uživatel musí provádět nastavení podle postupů uvedených v návodu. Neprovádějte žádný druh nastavení, které není výslovně uvedeno v návodu. Případná mimořádná nastavení, která nejsou výslovně uvedena v návodu, musí být prováděna výhradně personálem Servisních středisek autorizovaných Výrobce.**

## NASTAVENÍ VÝŠKY SEKÁNÍ

Před nastavením polohy nože odpovídající požadované výšce sekání se ujistěte, že je robotická sekačka zastavena a že se nachází v bezpečném stavu (viz „Bezpečné zastavení robotické sekačky“).



### Důležitá informace

**Abyste zabránili nebezpečí pořezání rukou, používejte ochranné rukavice.**

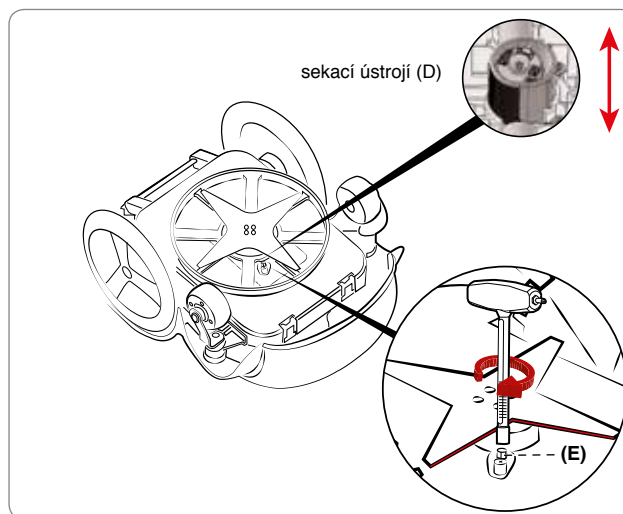
1. Překlopte robotickou sekačku a uložte ji tak, aby nedošlo k poškození kapoty.
2. Příslušným klíčem otočte třmen ve směru hodinových ručiček.
3. Nadzvedněte nebo spusťte sekací ústrojí za účelem dosažení požadované výšky sekání. Hodnotu lze zjistit prostřednictvím stupnice na klíči z výbavy.



### Důležitá informace

**Nepoužívejte robotickou sekačku k sekání trávy s výškou převyšující sekací nůž o více než 1 cm (0,40 "). Výšku sekání snižujte postupně. Doporučuje se snižovat výšku sekání o méně než 1 cm (0,40 ") každé 1+2 dny, dokud nebude dosaženo ideální výšky.**

4. Po dokončení nastavování příslušným klíčem otočte třmen proti směru hodinových ručiček.
5. Překlopte robotickou sekačku do provozní polohy.





### Důležité

- Před prvním použitím robota si pozorně přečtete tento návod a ujistěte se, že jste porozuměli všem v něm obsaženým informacím, zejména těm, které se týkají bezpečnosti.
- Používejte pouze pro účely stanovené výrobcem. Je zakázáno provést jakékoliv změny či úpravy na mechanismech s cílem zvýšit výkon zařízení.
- Nepoužívejte robota a jeho periferní zařízení za nepříznivých povětrnostních podmínek, především hrozí-li nebezpečí zásahu bleskem.

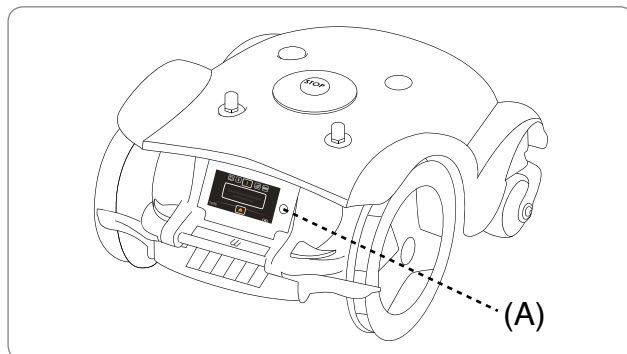
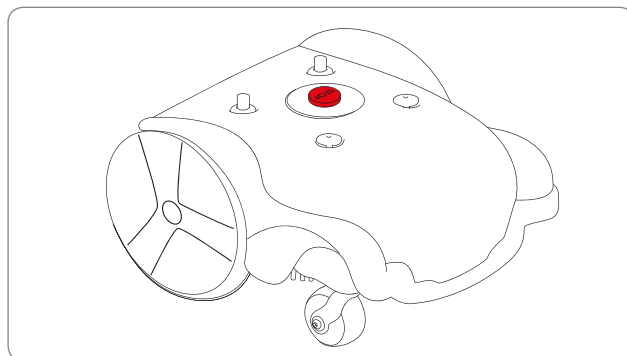
## POPIS OVLÁDACÍHO PANELU A MENU

Na obrázku je znázorněna poloha a funkce ovladačů strojního zařízení.



**STOP.**

Stiskněte pro bezpečné zastavení sekačky na trávu. Použijte v případě hrozícího nebezpečí a pro provedení údržby robota.



Nachází se napravo od displeje a umožňuje spustit nebo vypnout robota.



Udává stav GPS lokalizátoru polohy.



Udává stav bluetooth přijímače.



Udává stav GPRS přijímače pro přenos dat.



Udává stav nabití baterie.



Informace o robotu. Nainstalovaná verze a informace o pracovních cyklech a časech.



Home. Otevře uživatelské menu.



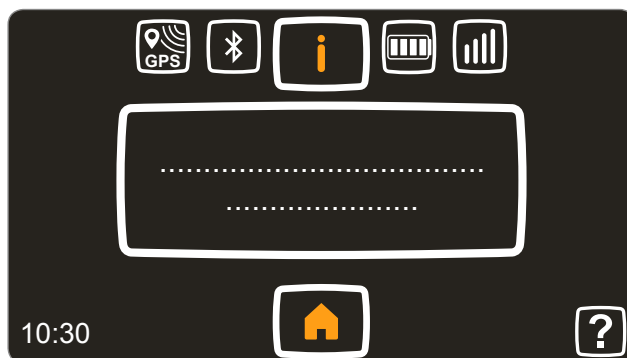
Nápověda: Zobrazí krátký popis funkcí na obrazovce.



Vrátí se k předchozí úrovni.



Potvrdí operaci.



## Robot v dobíjecí stanici



### "Práce"

Okamžité spuštění pracovního cyklu. Zatímco se robot nabíjí, je možné vybrat pracovní prostor a čas návratu do dobíjecí stanice.



Pracovat hned.



Umožňuje nastavit pracovní prostor a čas návratu do dobíjecí stanice.



### "Pauza"

Robot přeruší automatické programování. Je možné uvést den týdne, ve kterém se má obnovit automatický cyklus. Pro přerušení práce na více než jeden týden je třeba robota vypnout.



### "Nastavení"

Umožňuje naprogramovat robota. Viz kapitola "Nastavení menu – Režim programování"



## Robot na zahradě



### "Návrat"

Okamžitě se vrátí do dobíjecí stanice.



Vrátí se do dobíjecí stanice a spustí následující pracovní cyklus podle programu.



Vrátí se do dobíjecí stanice a zůstane tam až do zvoleného dne a času.



### "Práce"

Umožňuje zvolit speciální pracovní funkce.



Obnovit práci.



Pracuje ve zvoleném prostoru až do nastaveného času.



Pracuje v zavřeném prostoru.



Pryč odsud. Robot nepracuje v nastaveném poli (k dispozici pro modely s GPS lokalizátorem).



Provede spirálu pro optimalizaci sekání v prostoru, ve kterém se nachází robot.



### "Nastavení"

Umožňuje naprogramovat robota. Viz kapitola "Nastavení menu – Režim programování".





---

## VÝCHOZÍ NASTAVENÍ

---

Při prvním spuštění robota se zobrazí obrazovka s výchozím nastavením, na které je možné nastavit jazyk, datum, čas a některé hlavní parametry robota.

- Umístěte robota do dobíjecí stanice.
- Stiskněte spouštěcí tlačítko ON/OFF.
- Před pokračováním si přečtěte bezpečnostní informace.
- Zvolte jazyk.
- Nastavte datum ve formátu DD/MM/RRRR a čas ve dvacetičtyřhodinovém formátu.
- Řiďte se pokyny zobrazenými na displeji pro první konfiguraci robota.

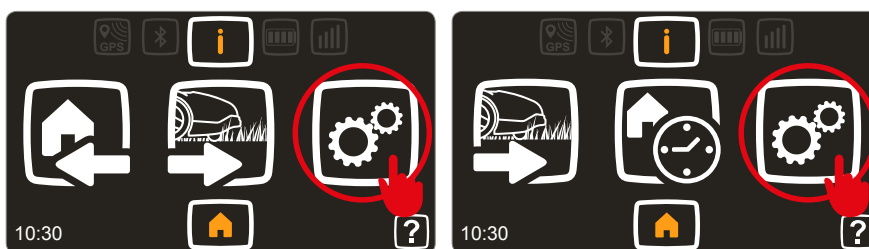
Výchozí nastavení dokončeno. Otevřete nastavení uživatelské menu pro změnu nebo konfiguraci pracovních parametrů robota podle charakteristiky plochy k posekání.

---

## PŘÍSTUP K MENU

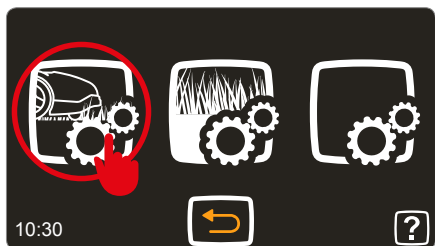
---

Otevřete uživatelské menu pro nastavení instalačních a provozních parametrů robota. Pro otevření uživatelského menu stiskněte , když je robot v dobíjecí stanici. Jestliže je robot na trávníku, stiskněte tlačítko STOP.

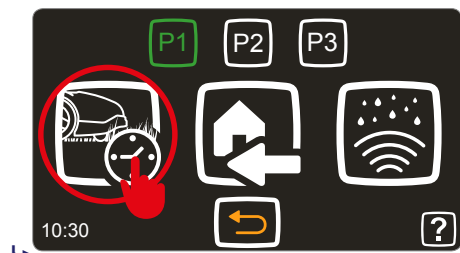


Stiskněte tlačítko nastavení  pro otevření uživatelského menu.

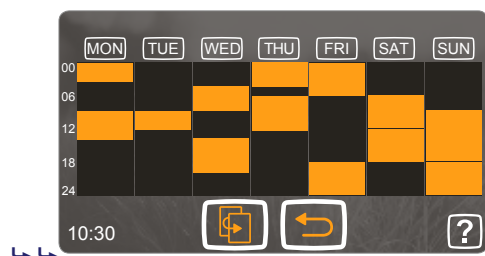
## Programování robota



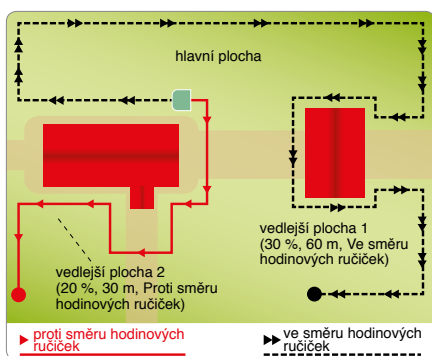
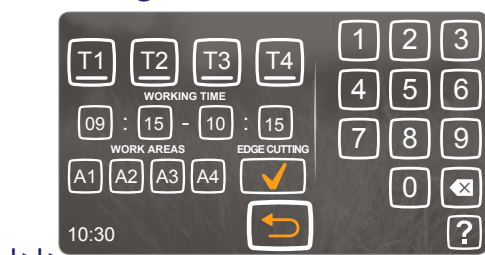
## Nastavení pracovních timerů



## Pracovní program



## Programování dne



### Důležité

- Pro maximální využití potenciálu robota ho doporučujeme nastavit tak, aby pracoval každý den.
- Jestliže je třeba nastavit více pracovních prostorů, doporučujeme použít při programování alespoň dva odlišné pracovní časy pro zvýšení frekvence sekání.

Je možné nastavit 3 odlišné pracovní profily, které se mohou použít pro specifické případy, například když si chcete užít zahrady v odlišném čase než je ten obvyklý.

Poslední nastavený profil zůstane označený odlišnou barvou a jedná se o aktivní profil během automatického provozu robota.

Stiskněte několikrát tlačítko  pro návrat k hlavnímu menu.

Pro každý den týdne je možné nastavit až 4 pracovní časy.

Klepněte na plochu na displeji odpovídající dnu, který chcete naprogramovat, a poté přejděte k programování času.

**POZNÁMKA:** Jestliže chcete zkopírovat nastavení nějakého dne, zvolte symbol , poté den, který chcete zkopírovat, a nakonec dny, kterým je kopírování určeno. Postup dokončete stisknutím .

Pro každý pracovní čas (T1,T2,T3,T4) nastavte začátek a konec práce a plochy, na kterých může robot pracovat.

**⚠ Časy T1,T2,T3,T4 se nesmí překrývat; robot odstraní čas, který je příčinou konfliktu.**

“Sekání okraje” Díky této funkci začne robot pracovní cyklus sekáním trávniku podél okraje. Doporučujeme aktivovat tuto funkci dvakrát týdně.

Příklad nastavení:

T1: 09:00 - 11:00, A1, A2, A3, A4

T2: 15:00 - 17:00, A1, A2

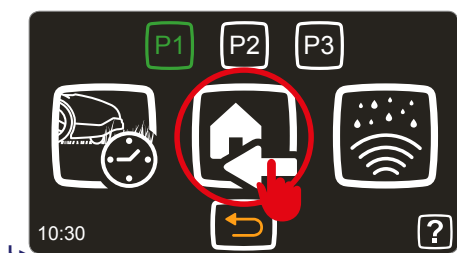
Robot se v čase 15:00-17:00 pokusí provést pracovní cyklus pouze v prostoru A1 nebo A2.

**⚠ Pro dosažení pracovních prostorů, pro návrat do dobíjecí stanice nebo při náhodné práci může robot vjet i do prostoru A3 a A4.**

Nastavení pracovního času robota je velmi důležité pro jeho správný provoz. Konfigurace pracovního času je ovlivněna mnohými parametry (např. počet prostorů, kapacita baterií, složitost trávníku, typ sekačky na trávu atd.). Obecně platí, že v případě víceplošných zahrad, zahrad s překážkami nebo složitých prostorů je třeba o něco prodloužit dobu práce robota. Následuje indikativní tabulka, kterou můžete použít pro první konfiguraci.

Model	m <sup>2</sup> (ft <sup>2</sup> )	T1	T2	T3	T4
Autoclip 528 S	500 (5380)	10:00 12:00			
	800 (8608)	10:00 13:00			
	1200 (12912)	10:00 12:00	14:30 17:00		
	2000 (21520)	10:00 13:00	16:00 19:00		
	2600 (27976')	09:00 11:30	14:00 16:30	19:00 21:30	
Autoclip 530 SG	500 (5380)	10:00 11:30			
	2000 (21520)	10:00 12:30	15:00 17:00		
	2600 (27976')	10:00 13:00	16:00 18:30		
	3200 (34432 ')	09:00 11:30	14:00 16:30	19:00 21:00	

## Návrat do základny



Nastaví vzdálenost robota obvodového kabelu během návratu do dobíjecí stanice.



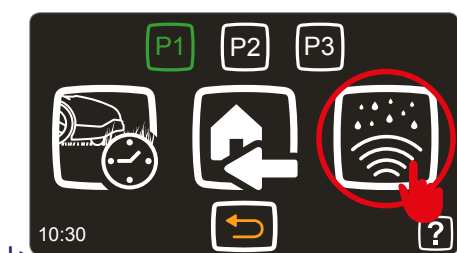
"0 cm". Doporučené nastavení pro složité zahrady s mnohými překážkami v blízkosti obvodového kabelu a s úzkými průchozími prostory. Robot umístí kola vedle obvodového kabelu pro návrat do dobíjecí stanice.

**!** Obvodový kabel je třeba nainstalovat podle metody "Na kabel"; viz odstavec "metoda návratu do dobíjecí stanice".

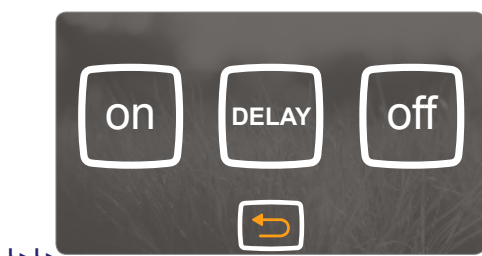
Se zbývajícími parametry robot pro návrat do dobíjecí stanice zachová nastavenou vzdálenost od obvodového kabelu. Možnost doporučená pro plochy se sklonem nebo zahrady bez překážek v blízkosti obvodového kabelu.

**!** Obvodový kabel je třeba nainstalovat podle metody "V-Meter"; viz odstavec "metoda návratu do dobíjecí stanice".

## Čidlo deště



Nastaví chování robota, jakmile čidlo zaznamená dešť.

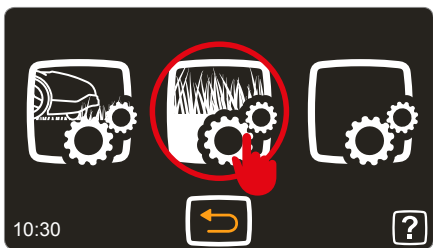


**ON:** Při zaznamenání deště se robot vrátí do dobíjecí stanice. Po dokončení dobíjecího cyklu robot obnoví automatický provozní režim, jestliže čidlo nezaznamená dešť.

**DELAY:** Při zaznamenání deště se robot vrátí do dobíjecí stanice a zůstane tam po nastavenou dobu, která se dá zobrazit stisknutím tlačítka "Delay".

**OFF:** Čidlo deště je vypnuté.

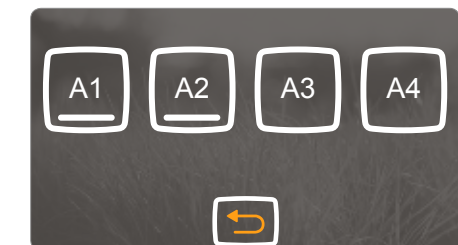
## Nastavení zahrady



Nastaví vlastnosti prostorů plochy k posekání.

**U jednoplošných zahrad je nicméně třeba nastavit alespoň jeden prostor.**

## Nastavení pracovních prostorů



Je možné nastavit až 4 pracovní prostory.

Klepněte na prostor, který chcete nakonfigurovat.

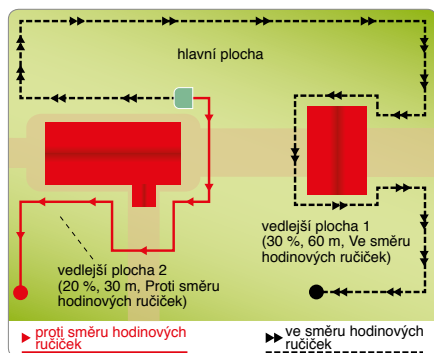
Pro deaktivaci zóny je třeba nastavit rozměr rovnající se 0 m<sup>2</sup>.

## Pracovní program



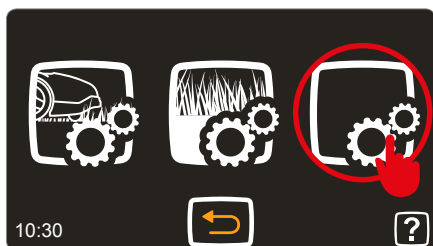
Pro každý prostor zahrady je třeba nastavit:

- **Rozměr:** Indikativní rozměr pracovního prostoru v m<sup>2</sup>.
- **Vzdálenost.** Potřebná vzdálenost pro najetí do prostoru sledováním obvodového kabelu. Jako referenční vzdálenost vezměte střed pracovního prostoru, abyste měli jistotu, že robot začne pracovat uvnitř zvoleného prostoru. Nastavte hodnotu 0 pro prostor, ve kterém je umístěna dobíjecí stanice.
- **Směr.** Nejkratší směr pro dosažení pracovního prostoru. Je možné nastavit jak pohyb ve směru "hodinových ručiček", tak "proti směru hodinových ručiček". Robot, který vyjede z dobíjecí stanice, pojedje podél kabelu v nastaveném směru.
- **Vzdálenost kabelu.** Vzdálenost robota od obvodového kabelu pro dosažení pracovního prostoru. Nastavte 0 cm pro složitě zahrady s mnohými překážkami v blízkosti obvodového kabelu a s úzkými průchozími prostory.
- **ECO Mode.** Jestliže je tento režim aktivovaný a robot zaznamená, že je trávník posekaný, zkrátí čas práce v tomto prostoru pro přechod k následujícímu úkolu.



## Základní nastavení

Nastavení obecné povahy.



Ochrana. Umožňuje aktivovat/deaktivovat/změnit PIN CODE robota. Pro nastavení nebo změnu hesla musíte nejdříve zadat PIN CODE a poté nový PIN CODE. Při koupi robota je nastavené heslo "0000".

**⚠ Zvolte lehce zapamatovatelnou kombinaci, abyste heslo nezapomněli.**



Připojení. (Pouze u některých modelů). Umožňuje změnit parametry týkající se připojení.



Základní nastavení.



- Nastavení jazyka pro zobrazení uživatelského menu a hlášení.
- Nastavení data a času robota.
- Nastavení jednotky míry vzdáleností a ploch.
- Aktivuje/Deaktivuje zvukové signály robota.



Funkce umožňující kontrolovat správnou funkci robota. Po její aktivaci robot provede řadu sekací funkcí umožňujících zkontrolovat jeho provoz. Pro návrat do automatického režimu je třeba znovu otevřít nastavení a deaktivovat funkci Demo.



Obnoví tovární nastavení.

**⚠ Dojde ke ztrátě veškerých konfigurací, bude třeba znovu nastavit robota a zahradu. Co se týče PIN CODE, tovární nastavení obnoveno nebude.**

## UVEDENÍ DO PROVOZU - AUTOMATICKÝ REŽIM

Zahájení automatického cyklu je třeba provést po prvním uvedení do provozu nebo po období dlouhodobé nečinnosti.

1. Zkontrolujte, zda má travnatý porost určený k sekání výšku kompatibilní se správnou činností robotické sekačky (viz Technické parametry).
2. Nastavte požadovanou výšku sekání (viz Nastavení výšky sekání).
3. Zkontrolujte, zda je pracovní plocha správně ohraničena a zda se na ní nevyskytují překážky pro činnost robotické sekačky - viz část „Příprava a vymezení pracovní plochy“ a následující části.
4. Umístěte robotickou sekačku do nabíjecí stanice.
5. Stiskněte tlačítko “ON/OFF” a počkejte několik sekund na celkové spuštění robota. Postupujte podle pokynů zobrazených na displeji a zadejte heslo, jestliže o to budete požádáni.
6. V případě prvního uvedení robotické sekačky do provozu je třeba provést její programování. V případě uvedení robotické sekačky do činnosti po období dlouhodobé nečinnosti je třeba zkontrolovat shodu naprogramovaných funkcí se skutečnými potřebami s ohledem na aktuální stav povrchu určeného k sekání (např. přidání bazénu, rostlin apod.) (viz „Programovací režim“).
7. Po několika sekundách se na displeji zobrazí hlášení “Nabíjí se”.
8. Robotická sekačka začne sekát trávník podle naprogramovaného režimu.
9. Zkontrolujte, zda se po výrazných deštích na zahradě nenacházejí velké kaluže, protože v opačném případě bude třeba dát tuto plochu do pořádku nebo se ujistit, že se robotická sekačka nachází v režimu “Pauza”.

## BEZPEČNÉ ZASTAVENÍ ROBOTICKÉ SEKAČKY

Během použití robotické sekačky se může vyskytnout potřeba jejího zastavení. V běžných podmínkách se robotická sekačka zastavuje tlačítkem “STOP”. V případě nebezpečí nebo za účelem provedení údržby je třeba provést zastavení robotické sekačky bezpečným způsobem, aby se zabránilo nebezpečí náhlého uvedení nože do činnosti. Pro zastavení robotické sekačky stiskněte tlačítko “STOP” a poté tlačítko “ON/OFF”. Vytáhněte zástrčku z elektrické zásuvky



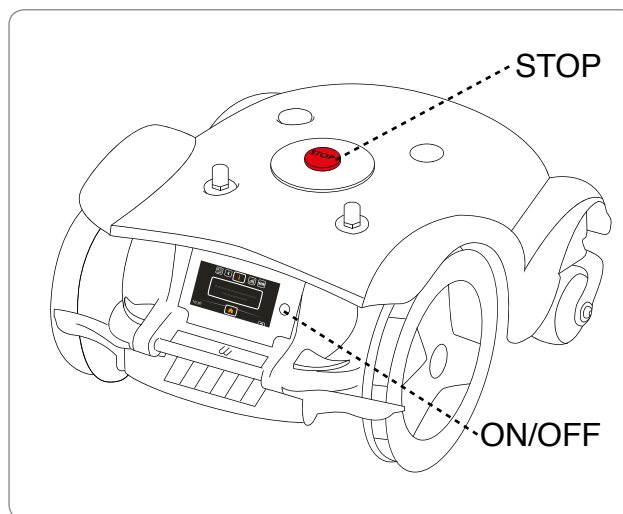
### Důležitá informace

**Zastavení robotické sekačky bezpečným způsobem je potřebné pro provedení zásahů údržby a oprav (například: výměna a/nebo nabíjení akumulátorů, výměna nože, operace čištění apod.).**

Pro uvedení robotické sekačky do činnosti postupujte níže uvedeným způsobem:

- umístěte robotickou sekačku na plochu určenou k sekání trávy;
- stiskněte tlačítko “ON/OFF” pro spuštění robota a znovu proveďte spouštěcí postup.

Když dojde k uvedení robotické sekačky do činnosti mimo plochu určenou k sekání, motor nebude zapnut a po krátkém hledání signálu se na displeji robotické sekačky zobrazí hlášení “Mimo obvod”. Stiskněte tlačítko “OFF”, umístěte robotickou sekačku na plochu určenou k sekání a znovu proveďte její uvedení do činnosti.



## AUTOMATICKÝ NÁVRAT DO NABÍJECÍ STANICE

Robotická sekačka dokončí pracovní cyklus v případě níže uvedených stavů:

- **Konec pracovního rozvrhu:** v případě ukončení pracovního rozvrhu se robotická sekačka automaticky vrátí do nabíjecí stanice a k obnovení její činnosti dojde na základě naprogramovaných režimů (viz „Programovací režim“)
- **Déšť:** když je uvedena funkce aktivována, robotická sekačka se automaticky vrátí do nabíjecí stanice a k obnovení její činnosti dojde na základě naprogramovaných režimů (viz „Programovací režim“).
- **Potřeba dobít akumulátorů:** robotická sekačka se automaticky vrátí do nabíjecí stanice.
- **Eco Mode** (platí pouze pro některé verze - viz “Technické parametry”): v případě zjištění posekaného trávníku se robotická sekačka automaticky vrátí do nabíjecí stanice a k obnovení její činnosti dojde na základě naprogramovaných režimů (viz „Programovací režim“).



## POUŽITÍ ROBOTA V ZAVŘENÝCH PROSTORECH BEZ DOBÍJECÍ STANICE

Robot se musí spustit v režimu Zavřený prostor pro přechod do zavřených prostorů, vymezených obvodovým kabelem a bez dobíjecí stanice.



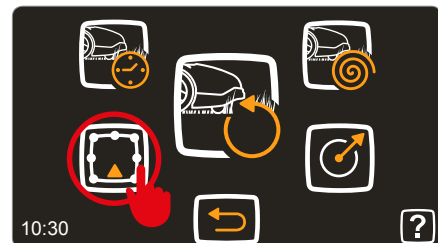
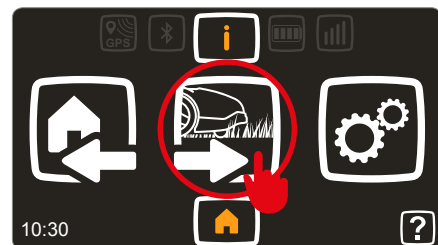
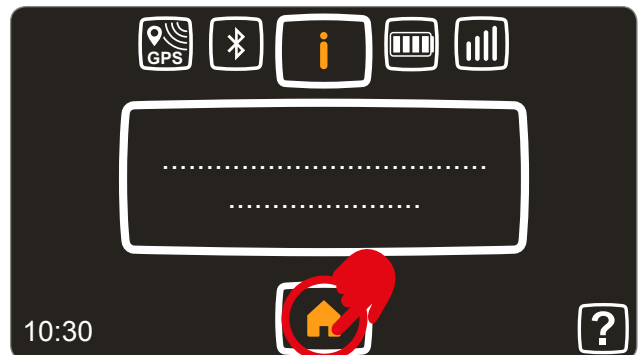
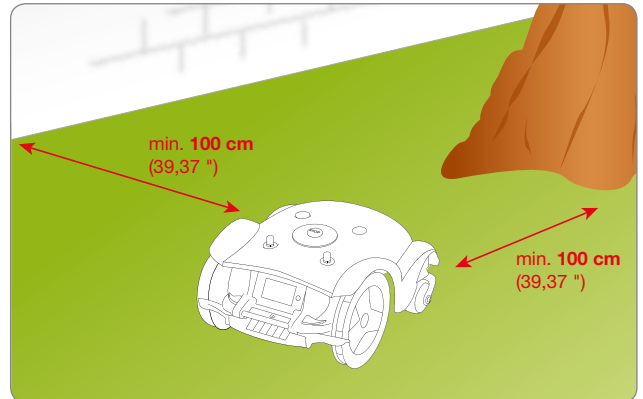
### Varování - Upozornění

**Pro přepravu robota použijte příslušnou rukojeť. Nechtejte robot za rám, vždy použijte příslušnou rukojeť.**

1. Umístěte robota do pracovního prostoru alespoň 100 cm (39,37") od obvodového kabelu a jakékoliv jiné překážky.
2. Stiskněte tlačítko ON/OFF a počkejte několik sekund na celkové spuštění robota. Postupujte podle pokynů zobrazených na displeji a zadejte heslo, jestliže o to budete požádáni.
3. Zvolte tlačítko 
4. Zvolte tlačítko "zavřený prostor" 
5. Nastavte čas konce práce a poté stiskněte OK.

Po ukončení práce bezpečně zastavte robota (viz "Bezpečné zastavení robota") a přemístěte ho do prostoru s dobíjecí stanicí.

Obnovte normální chod robota podle pokynů uvedených v kapitole "ÚVEDENÍ DO PROVOZU-AUTOMATICKÝ REŽIM".



CS

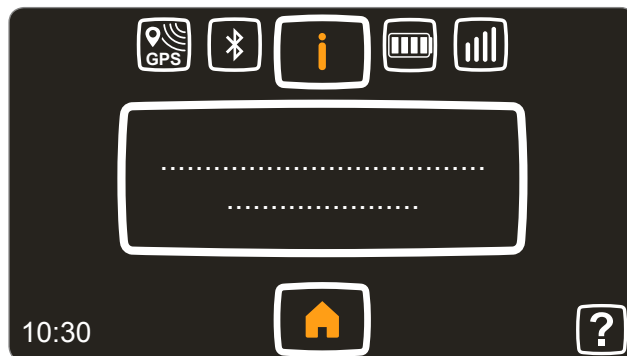
## ZOBRAZENÍ NA DISPLEJI BĚHEM PRACOVNÍ ČINNOSTI

Během pracovní činnosti sekačky jsou na displeji zobrazovány níže uvedené údaje:

- rychlost sekačky;
- rychlost nože;
- procento nabití baterie.

Během nabíjení sekačky je na displeji znázorněný stav nabíjení.

Když se sekačka nachází mimo pracovní rozvrh, na displeji je zobrazen čas zahájení pracovní činnosti.



## DLOUHODOBÁ NEČINNOST A OPĚTOVNÉ UVEDENÍ DO PROVOZU

V případě delšího odstavení robota a před zahájením sečné sezóny je třeba provést sérii operací za účelem zajištění správné činnosti v okamžiku jejího opětovného použití.

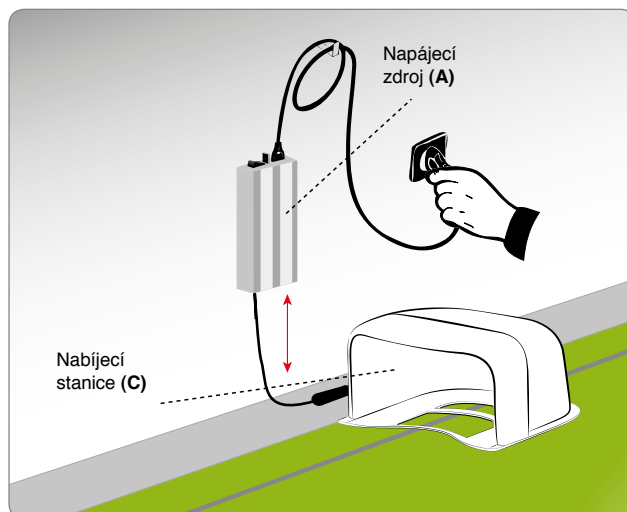
1. Před uskladněním v zimním období úplně nabijte akumulátor. Proveďte nabití akumulátoru nejméně každých 5 měsíců.
2. Prostřednictvím autorizovaného prodejce nechte provést zásah plánované údržby. Toto opatření je zcela nezbytné pro udržení robotické sekačky v dobrém stavu. Obvykle jsou součástí zásahu servisní služby níže uvedené operace:
  - celkové očištění rámu robotické sekačky, sekacího nože a všech pohyblivých součástí;
  - vnitřní vyčištění robotické sekačky;
  - ověření funkčnosti robotické sekačky;
  - kontrola a dle potřeby také výměna opotřebovaných komponentů, jako např. sekacího nože kartáče (pouze u modelů robota s motory osazenými kartáči);
  - ověření kapacity akumulátoru;
  - dle potřeby lze u prodejce také provést aktualizaci softwaru.
3. Důkladně vyčistěte celou robotickou sekačku a nabíjecí stanici (viz „Čištění robotické sekačky“).
4. Zkontrolujte případné opotřebované nebo poškozené komponenty, jako např. sekacího nůž, a zhodnoťte potřebu jejich výměny.
5. Odložte robotickou sekačku na chráněné suché místo s teplotou prostředí v rozsahu 10-20 °C, které není snadno dostupné (děti, zvířata, cizí tělesa apod.). Robotickou sekačku skladujte při teplotě nižší než 20 °C kvůli omezení samovybití akumulátorů.
6. Odpojte napájecí zástrčku napájecího zdroje (A).
7. Přikryjte nabíjecí stanici (C), aby se zabránilo vniknutí materiálu dovnitř stanice (listy, papíry apod.) a aby byla zajištěna ochrana kontaktních desek.

### Opětovné uvedení do provozu

Před opětovným uvedením robotické sekačky do provozu po období dlouhodobé nečinnosti postupujte níže uvedeným způsobem.

1. Připojte zástrčku napájecího zdroje (A) do zásuvky elektrické sítě.
2. Zapněte hlavní zdroj elektrického napájení.

Obnovte normální chod robota podle pokynů obsažených v kapitole „UVEDENÍ DO PROVOZU-AUTOMATICKÝ REŽIM“.



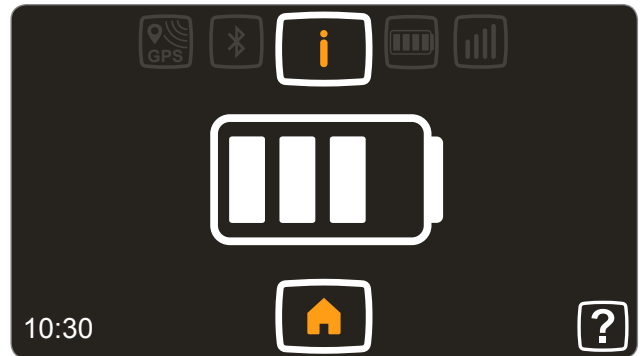




### Nebezpečí - Pozor

**Je zakázáno dobíjet robota ve výbušných a vznětlivých prostředích.**

1. Připojte dobíjecí základnu k elektrické síti a ujistěte se, že jsou dobíjecí destičky čisté.
2. Umístěte robota do dobíjecí stanice bez toho, abyste ho spustili.
3. Zkontrolujte správný kontakt mezi nabíjecími destičkami a koncovkami a jestli je na displeji zobrazen stav nabití baterie.
4. Po úplném dobití baterií (přibližně 6 hodin) sejměte robota z dobíjecí stanice.
5. Uložte robota na chráněné a suché místo s teplotou prostředí 10 - 20 °C, které není snadno přístupné pro děti, zvířata a další cizí osoby.



## RADY PRO POUŽITÍ

Níže jsou uvedeny některé pokyny, kterými je třeba se řídit při použití robotické sekačky:

- i po náležitém přečtení dodané dokumentace je třeba při prvním použití provést několik zkušebních manévřů, abyste se seznámili s ovládacími prvky a s hlavními funkcemi;
- zkontrolujte utažení upevňovacích šroubů hlavních součástí;
- trávník sekejte často, aby nedošlo k nadměrnému růstu trávy;
- nepoužívejte robotickou sekačku k sekání trávy s výškou převyšující sekací nůž o více než **1 cm** (0,40 "). V případě vysoké trávy zvedněte sekací nůž a poté jej v následujících dnech postupně přesouvejte do nižších poloh;
- když je trávník vybaven automatickým zavlažovacím zařízením, naprogramujte robotickou sekačku tak, aby se vrátila do nabíjecí stanice nejméně 1 hodinu před zahájením zavlažování;
- zkontrolujte sklon terénu a ujistěte se, že nepřekračuje maximální povolené hodnoty pro použití robotické sekačky, aby byla zajištěna její bezpečná činnost;
- doporučujeme naprogramovat robotickou sekačku tak, aby nepracovala více, než je třeba, a to na základě vyhodnocení růstu trávy v různých ročních obdobích, a aby se tak zabránilo jejímu zbytečnému opotřebení a zkrácení životnosti akumulátorů;
- během činnosti robotické sekačky se kvůli zabránění rizikům pro bezpečnost ujistěte, že se na pracovní ploše robotické sekačky nenacházejí žádné osoby (zejména děti, starší lidé nebo fyzicky postižené osoby) a domácí zvířata. Za účelem zabránění uvedenému riziku doporučujeme naplánovat pracovní činnost robotické sekačky ve vhodných časových úsecích.



### Důležitá informace

Během operací údržby používejte osobní ochranné prostředky uvedené Výrobce, a to zejména při zásahu na noži. Před prováděním operací údržby se ujistěte, že je robotická sekačka zastavena a že se nachází v bezpečném stavu (viz „Bezpečné zastavení robotické sekačky“).

### TABULKA INTERVALŮ PLÁNOVANÉ ÚDRŽBY

Interval	Komponent	Druh zásahu	Odkaz
Každý týden	Nůž	Vyčištění a kontrola účinnosti nože. V případě ohnutí nože v důsledku nárazu nebo v případě jeho nadměrného opotřebení proveďte jeho výměnu	Viz „Čištění robotické sekačky“ Viz „Výměna nože“
	Kulové rukojeti nabíjení akumulátorů	Vyčištění a odstranění případných oxidací	Viz „Čištění robotické sekačky“
	Kontaktní desky	Vyčištění a odstranění případných oxidací	Viz „Čištění robotické sekačky“
	Dešťový senzor	Vyčištění a odstranění případných oxidací	Viz „Čištění robotické sekačky“
Každý měsíc	Robotická sekačka	Proveďte vyčištění	Viz „Čištění robotické sekačky“
Jednou za rok nebo na konci sečné sezóny	Robotická sekačka	Proveďte technickou kontrolu v autorizovaném servisním středisku	Viz „Dlouhodobá nečinnost a opětovné uvedení do provozu“

## ČIŠTĚNÍ ROBOTICKÉ SEKAČKY

1. Zastavte robotickou sekačku v bezpečném stavu (viz „Bezpečné zastavení robotické sekačky“).



### Opatrnost – Výstraha

**Abyste zabránili nebezpečí pořezání rukou, používejte ochranné rukavice.**

2. Vyčistěte všechny vnější povrchy robotické sekačky houbou navlhčenou ve vlažné vodě a neutrálním saponátu, kterou jste před použitím řádně vyždímali.



### Opatrnost – Výstraha

**Použití nadměrného množství vody může způsobit vniknutí vody a poškození elektrických komponentů.**

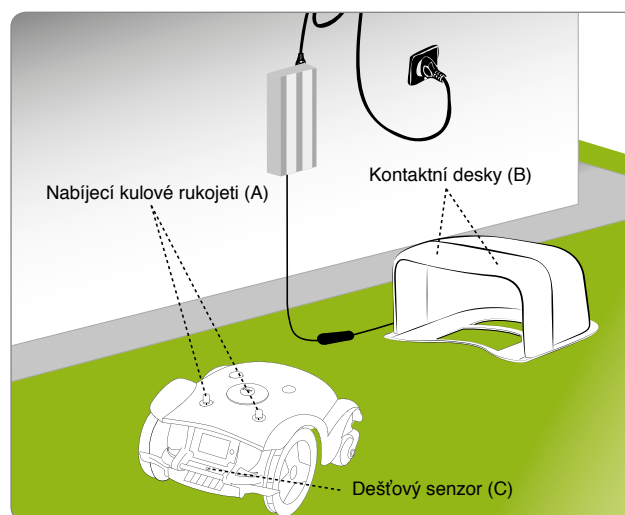
3. Nepoužívejte rozpouštědla nebo benzin, aby nedošlo k poškození lakovaných povrchů a plastových komponentů.
4. Neumývejte vnitřní části robotické sekačky proudem vody pod tlakem, aby nedošlo k poškození elektrických a elektronických komponentů.



### Opatrnost – Výstraha

**Abyste nedošlo k trvalému poškození elektrických a elektronických komponentů, neponořujte robotickou sekačku částečně ani úplně do vody, protože není vodotěsná.**

5. Zkontrolujte spodní část robotické sekačky (prostor sekacího nože, přední a zadní kola) a s použitím vhodného kartáče odstraňte případné inkrustace a/nebo zbytky, které by mohly bránit správné činnosti robotické sekačky.
6. Odstraňte případné zbytky trávy a listů z prostor rukojeti robotické sekačky.
7. Vyčistěte nabíjecí kulové rukojeti akumulátorů (A), kontaktní desky (B) a odstraňte případné oxidace nebo zbytky způsobené elektrickými kontakty suchým hadrem a v případě potřeby abrazivním papírem s jemným zrnem.
8. Vyčistěte čidlo deště (C) a odstraňte zbytkovou špinu a případně zoxidované části.
9. Vyčistěte vnitřek nabíjecí stanice od nahromaděných zbytků.



CS

### PROBLÉMY, JEJICH PŘÍČINY A ZPŮSOBY JEJICH ODSTRANĚNÍ


Účelem níže uvedených informací je pomoci při identifikaci a korekci případných poruch a nesprávné činnosti, které by se mohly vyskytnout během použití. Některé poruchy mohou být vyřešeny uživatelem, zatímco jiné vyžadují přesný a kompetentní technický zásah nebo specifické schopnosti a musí být provedeny výhradně kvalifikovaným personálem s uznanými zkušenostmi, získanými ve specifickém oboru zásahu.


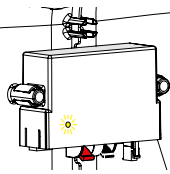


#### Opatrnost – Výstraha

**Zastavte robot (viz "Bezpečné zastavení robota"), jestliže ho potřebujete zkontrolovat, aby se nečekaně nespustila řezná čepel.**

Problém	Příčiny	Řešení
Robotická sekačka je příliš hlučná	Poškozený sekací nůž	Proveďte výměnu nože za nový (viz „Výměna nože“)
	Sekací nůž je ucpán zbytky (pásky, šňůrky, úlomky plastů apod.)	Zastavte robotickou sekačku v bezpečném stavu (viz „Bezpečné zastavení robotické sekačky“). Odstraňte ucpání nože  <b>Opatrnost – Výstraha</b>  <b>Abyste zabránili nebezpečí pořezání rukou, používejte ochranné rukavice</b>
	K uvedení robotické sekačky do činnosti došlo za přítomnosti nečekaných překážek (spadlé větve, zapomenuté předměty apod.)	Zastavte robotickou sekačku v bezpečném stavu (viz „Bezpečné zastavení robotické sekačky“)  Odstraňte případné překážky a znovu uveďte robotickou sekačku do činnosti (viz „Uvedení do provozu - Automatický režim“)
	Porucha elektromotoru	Nechte opravit nebo vyměnit motor v nejbližším autorizovaném servisním středisku
	Příliš vysoká tráva	Zvyšte výšku sekání (viz „Nastavení výšky sekání“)  Proveďte předběžné sekání plochy běžnou sekačkou
Robotická sekačka se správně neumístí do nabíjecí stanice	Chybná poloha obvodového drátu nebo napájecího kabelu nabíjecí stanice	Zkontrolujte připojení nabíjecí stanice (viz „Instalace nabíjecí stanice a napájecího zdroje“)
	Pokles terénu v blízkosti nabíjecí stanice	Umístěte nabíjecí stanici na rovný a stabilní povrch (viz „Naplánování instalace zařízení“)
Robotická sekačka se chová chybně při objíždění záhonů	Chybně položený obvodový drát	Správně umístěte obvodový drát (proti směru hodinových ručiček) (viz „Instalace obvodového drátu“)
Robotická sekačka pracuje v nesprávném časovém rozvrhu	Chybně nastavené hodiny	Proveďte nové nastavení hodin robotické sekačky (viz „Programovací režim“)
	Chybně nastavený pracovní rozvrh	Proveďte nové nastavení pracovního rozvrhu (viz „Programovací režim“)
Robotická sekačka neprovádí rychlý návrat	Nesprávné uspořádání rychlého návratu	Zkontrolujte přesné uspořádání rychlého návratu (viz „Příprava rychlého návratu robotické sekačky do nabíjecí stanice“)

Problém	Příčiny	Řešení
Pracovní plocha není úplně posekaná	Nedostatečná pracovní doba	Prodlužte pracovní rozvrh (viz „Programovací režim“)
	Sekací nůž s inkrustacemi a/nebo se zbytky	Zastavte robotickou sekačku v bezpečném stavu (viz „Bezpečné zastavení robotické sekačky“)  <b>Opatrnost – Výstraha</b> <b>Abyste zabránili nebezpečí pořezání rukou, používejte ochranné rukavice</b> Vyčistěte sekací nůž
	Opotřebovaný sekací nůž	Proveďte výměnu nože za originální náhradní díl (viz „Výměna nože“)
	Příliš velká pracovní plocha vzhledem ke skutečné kapacitě robotické sekačky	Prizpůsobte pracovní plochu (viz „Technické parametry“)
	Blíží se konec životnosti akumulátorů	Proveďte výměnu akumulátorů za originální náhradní díly (viz „Výměna akumulátorů“)
	Nabití akumulátorů neproběhne kompletně	Vyčistěte a odstraňte případné oxidace z kontaktních míst akumulátorů (viz „Čištění robotické sekačky“). Nabíjejte akumulátory po dobu nejméně 12 hodin
Nekompletně posekaná vedlejší plocha	Chybné naprogramování	Proveďte správné naprogramování vedlejší plochy (viz „Programovací režim“)
Na displeji se zobrazí hlášení „Service“	Je nutné provést technickou kontrolu robota	Obraťte na nejbližší servisní středisko
Na displeji se zobrazí hlášení „Zvedání“	Robotická sekačka signalizuje zaznamenání pokusu o její zvednutí ze země.	Zkontrolujte, zda robotická sekačka není zablokována nebo zda jí v cestě nestojí nějaký předmět. Očistěte a odstraňte případné zbytky trávy z prostoru pod skříní, které by mohly bránit činnosti senzorů (viz „Čištění robotické sekačky“).
Na displeji se zobrazí hlášení „Bez signalu“	Nesprávně připojený obvodový drát (poškození drátu, chybějící elektrický kontakt apod.)	Zkontrolujte funkčnost elektrického napájení, správné připojení napájecího zdroje a nabíjecí stanice (viz „Instalace nabíjecí stanice a napájecího zdroje“)
Na displeji se zobrazí hlášení „Mimo obvod“	Nadměrný sklon terénu	Ohraničte plochu s nadměrným sklonem (viz „Naplánování instalace zařízení“)
	Chybně položený obvodový drát	Zkontrolujte, zda je obvodový drát nainstalován správně (nadměrná hloubka, blízkost kovových předmětů, vzdálenost mezi drátem, který ohraničuje oba prvky, je menší než 70 cm apod.) (viz „Naplánování instalace zařízení“)
	Obvodový drát použitý k ohraničení vnitřních ploch (záhony, keře apod.) je položen ve směru hodinových ručiček	Správně umístěte obvodový drát (proti směru hodinových ručiček) (viz „Instalace obvodového drátu“)
	Přehřátý napájecí zdroj	Přijměte opatření pro snížení teploty napájecího zdroje (ventilujte jej nebo změňte prostor instalace apod.) (viz „Naplánování instalace zařízení“)
	Nesprávný přenos náhonu na kola	Zkontrolujte a dle potřeby správně upevněte kola

Problém		Příčina	Řešení
Na displeji se zobrazí hlášení "Chyba kolo"		Nerovný terén nebo terén s překážkami, které brání pohybu	Zkontrolujte, zda je trávník určený k sekání rovnoměrný a bez jam, skal nebo jiných překážek. V opačném případě je potřebné provést vyrovnání (viz „Příprava a vymezení pracovních ploch (hlavních a vedlejších)“)
		Porucha jednoho nebo obou motorů, které zajišťují náhon kol	Nechte opravit nebo vyměnit motor v nejbližším autorizovaném Servisním středisku
Na displeji se zobrazí hlášení "Vysoka trava" nebo "Chyba cepele"		Poškozený sekací nůž	Proveďte výměnu nože za nový (viz „Výměna nože“)
		Sekací nůž je ucpán zbytky (pásky, šňůrky, úlomky plastů apod.)	Zastavte robotickou sekačku v bezpečném stavu (viz „Bezpečné zastavení robotické sekačky“)  <b>Opatrnost – Výstraha</b> <b>Abyste zabránili nebezpečí pořezání rukou, používejte ochranné rukavice</b> Odstraňte ucpání nože
		Uvedení robotické sekačky do činnosti proběhlo za přítomnosti nečekaných překážek (spadlé větve, zapomenuté předměty apod.)	Zastavte robotickou sekačku v bezpečném stavu (viz „Bezpečné zastavení robotické sekačky“)  Odstraňte případné překážky a znovu uveďte robotickou sekačku do činnosti (viz „Uvedení do provozu - Automatický režim“)
		Porucha elektromotoru	Nechte opravit nebo vyměnit motor v nejbližším autorizovaném Servisním středisku
		Příliš vysoká tráva	Zvyšte výšku sekání (viz „Nastavení výšky sekání“). Proveďte předběžné sekání plochy běžnou sekačkou
Na displeji se zobrazí hlášení "WatchdogError"		Došlo k aktivaci vnitřního bezpečnostního systému softwaru	Vypněte robotickou sekačku a znovu ji zapněte. V případě přetrvávání problému se obraťte na nejbližší autorizované servisní středisko
Na displeji se zobrazí hlášení "Preklopení"		Robot se nachází na svahu se sklonem vyšším než je povolený limit	Ohraničte plochu s vyšším sklonem, než je přípustné, za účelem jejího vyloučení z pracovního prostoru
	Nedochází k rozsvícení LED (C)	Chybí napájecí napětí	Zkontrolujte správné připojení do elektrické zásuvky napájecího zdroje
		Vypálená pojistka	Nechte vyměnit pojistku v nejbližším autorizovaném Servisním středisku
	LED (C) vysílače je rozsvícena	Přerušený obvodový drát	Zastavte robotickou sekačku v bezpečném stavu (viz „Bezpečné zastavení robotické sekačky“). Odpojte elektrickou zásuvku napájecího zdroje. Proveďte připojení přerušeného obvodového drátu



#### Důležitá informace

Proveďte operace výměny a opravy podle pokynů dodaných výrobcem nebo se obraťte na Servisní středisko, pokud nejsou potřebné zásahy popsány v návodu.

### VÝMĚNA AKUMULÁTORŮ



#### Důležitá informace

Výměnu akumulátoru nechte provést v autorizovaném servisním středisku.

### VÝMĚNA NOŽE

1. Zastavte robotickou sekačku v bezpečném stavu (viz „Bezpečné zastavení robotické sekačky“).



#### Důležitá informace

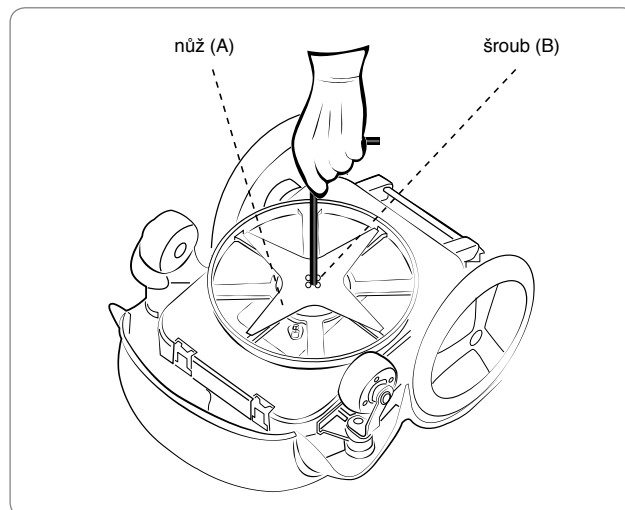
Abyste zabránili nebezpečí pořezání rukou, používejte ochranné rukavice.

Při výměně nože použijte výhradně originální nůž vhodný pro dané zařízení.

**MODEL:** Autoclip 528 S, Autoclip 530 SG

**Kód sekacího nože:** 122104112/0

2. Překlopte robotickou sekačku a uložte ji tak, aby nedošlo k poškození kapoty.
3. Odšroubujte šrouby (B) za účelem demontáže nože (A).
4. Vložte nový nůž a utáhněte šrouby.
5. Překlopte robotickou sekačku do provozní polohy.



## VYRAZENÍ ROBOTICKÉ SEKAČKY Z PROVOZU

- Tento výrobek je po skončení své životnosti klasifikován jako elektroodpad - OEEZ (odpadní elektrická a elektronická zařízení), a proto je zakázána jeho likvidace v rámci běžného domovního odpadu nebo smíšeného městského odpadu (neseparovaného) i tříděného městského odpadu (separovaného).
- Uživatel se musí ve fázi likvidace ujistit, že výrobek bude zlikvidován v souladu s požadavky místních zákonů; především musí oddělit elektrické a elektronické komponenty a zlikvidovat je separovaným způsobem v příslušných autorizovaných střediscích pro sběr OEEZ nebo musí doručit výrobek ještě vcelku prodejci při zakoupení nového výrobku. Neoprávněná likvidace OEEZ se trestá sankcemi určenými zákony, které platí na daném území, na němž došlo k porušení.
- Přítomnost nebezpečných látek v elektrických a elektronických zařízeních se vyznačuje potenciálním škodlivým vlivem na životní prostředí a na lidské zdraví, a proto uživatel sehrává mimořádně důležitou roli v přispívání k opětovnému použití, recyklaci a v dalších formách rekuperace OEEZ.
- Všechny komponenty, které musí být odděleny a zlikvidovány specifickým způsobem, jsou označeny příslušným symbolem.



### Nebezpečí – Upozornění

**OEEZ - Odpad tvořený elektrickými a elektronickými zařízeními (OEEZ) může obsahovat nebezpečné látky s potenciálně škodlivými účinky na životní prostředí a na zdraví osob. Platí povinnost provést likvidaci OEEZ správným způsobem.**

- Obal - Obal výrobku je vyroben z recyklovatelných materiálů a musí být zlikvidován udržitelným způsobem v příslušných sběrných nádobách nebo v příslušných sběrných střediscích autorizovaných pro sběr.
- Akumulátory - Staré nebo vybité akumulátory obsahují látky škodlivé pro životní prostředí a pro lidské zdraví a jejich likvidace nesmí být provedena v rámci běžného domovního odpadu. Uživatel je povinen zlikvidovat akumulátory udržitelným způsobem do příslušných sběrných nádob nebo je odevzdat v příslušných střediscích autorizovaných pro sběr.



**ZUCCHETTI Centro Sistemi S.p.A. Via Lungarno 305/A Terranuova B.ni (AR) ITALY**

Prohlašuje na svou odpovědnost, že výrobek:

robotická sekačka na trávu, napájená akumulátorem, model 7250DE0, 7250EL0, je ve shodě se základními požadavky pro bezpečnost, ochranu zdraví a životního prostředí, které jsou uvedeny v následujících směrnících Evropské unie:

**Směrnice o strojních zařízeních 2006/42/ES, Směrnice o elektromagnetické kompatibilitě 2014/30/EU, Směrnice RoHS 2011/65/ES, Směrnice OEEZ 2012/19/EU, Směrnice o akustických emisích v prostředí 2005/88/ES;**

je ve shodě s níže uvedenými harmonizovanými normami:

CEI EN 50338:2007-06 (**bezpečnost**) (s aplikovatelnými částmi);

CEI EN 60335-1:2013-01 a EN 60730-1:2011 (**bezpečnost**);

CEI EN 55014-1:2008-01+A1:2010-10+A2:2012-02 (**emise**);

CEI EN 61000-3-2:2007-04 +A1,A2:2011-09 a CEI EN 61000-3-3:2009-09 (**emise**);

CEI EN 55014-2:1998-10+A1:2002-08+A2:2009-08 (**imunita**);

CEI EN 61000-4-2:2011-04 a CEI EN 61000-4-4:2006-01+A1:2010-09 a CEI EN 61000-4-5:2007-10 a CEI EN 61000-4-

6:2011-10 a CEI EN 61000-4-11:2006-02 (**imunita**);

CEI EN 60529:1997-07+A1:2000-06 (**třídy ochrany plášťů**);

EN 50419:2006 (WEEE - Označování zařízení);

je ve shodě s níže uvedenými neharmonizovanými normami:

EN 50636-2-107:2015 (**Speciální pokyny pro robotické sekačky na trávu napájené akumulátorem**);

IEC 61508-3:2010 (**Funkční bezpečnost softwaru**);

prohlašuje, že ve smyslu směrnice 2005/88/ES je úroveň LWA akustického výkonu naměřená na příznačném vzorku 74,0 dB  $\pm$  0,7 dB (vážená na křivce A a vztažená k 1 pW), že úroveň LWA zaručeného akustického výkonu je nižší než 75 dB (vážená na křivce A a vztažená k 1 pW) a že technické spisy ve smyslu směrnic 2005/88/ES a 2006/42/ES byly vytvořeny ve firmě Zucchetti Centro Sistemi S.p.A. via Lungarno 305/a, Terranuova B.ni (AR), Itálie.

Terranuova B.ni 01/12/2016

Bernini Fabrizio  
(Jednatel)





## SPIS TREŚCI

<b>Informacje ogólne</b> .....	<b>2</b>
Cel instrukcji obsługi.....	2
Identyfikacja producenta i urządzenia.....	3
<b>Informacje dotyczące bezpieczeństwa</b> .....	<b>3</b>
Przepisy bezpieczeństwa.....	3
Urządzenia zabezpieczające robota.....	4
Znaki ostrzegające przed niebezpieczeństwem.....	5
<b>Informacje techniczne</b> .....	<b>6</b>
Dane techniczne.....	6
Ogólny opis urządzenia.....	7
Główne elementy.....	8
<b>Instalacja</b> .....	<b>9</b>
Pakowanie i rozpakowywanie.....	9
Planowanie instalacji urządzenia.....	9
Określenie trasy kabla obwodowego.....	11
Metoda powrotu do stacji ładującej.....	11
Przygotowanie szybkiego powrotu robota do stacji ładującej.....	12
Przygotowanie i odgraniczanie stref pracy.....	13
Instalacja kabla obwodowego.....	17
Instalacja stacji ładującej i zasilacza.....	18
<b>Regulacje</b> .....	<b>20</b>
Zalecenia dotyczące regulacji.....	20
Regulacja wysokości ścinania.....	20
<b>Obsługa i działanie</b> .....	<b>21</b>
Zalecenia dotyczące użytkownika.....	21
Opis panelu sterowania i widok ogólny menu.....	21
Impostazione iniziale.....	23
Accesso al menù.....	23
Ustawianie menu – tryb programowania.....	24
Wprowadzenie do użytkownika – tryb automatyczny.....	28
Bezpieczne zatrzymanie robota.....	28
Automatyczny powrót do stacji ładującej.....	28
Użytkowanie robota w obszarach zamkniętych nie wyposażonych w stację ładowania.....	29
Wizualizacja wyświetlacza w fazie pracy.....	30
Przedłużony czas nieaktywności i ponowne wprowadzenie do użytku.....	30
Ładowanie akumulatora po dłuższym nieużytkowaniu.....	31
Wskazówki dotyczące użytkownika.....	31
<b>Konserwacja codzienna</b> .....	<b>32</b>
Zalecenia co do konserwacji.....	32
Tabela przedziałów czasowych zaplanowanej konserwacji okresowej.....	32
Czyszczenie robota.....	33
Wyszukiwanie uszkodzeń.....	34
<b>Awarie, ich przyczyny i środki zaradcze</b> .....	<b>34</b>
<b>Wymiana części składowych</b> .....	<b>37</b>
Zalecenia co do wymiany części.....	37
Wymiana akumulatorów.....	37
Wymiana ostrza tnącego.....	37
Utylizacja robota.....	38
<b>Deklaracja zgodności we</b> .....	<b>39</b>

PL

Zabronione jest powielanie, również częściowe, tego dokumentu bez pisemnego upoważnienia Producenta. Producent zobowiązuje się do wprowadzania ciągłych ulepszeń i zastrzega sobie prawo do dokonywania modyfikacji bez obowiązku wcześniejszego powiadomienia, pod warunkiem że nie będzie to stwarzało zagrożeń dla bezpieczeństwa. © 2008 – Autor tekstów, ilustracji i układu graficznego: Tipolito La Zecca. Teksty mogą być powielane, w całości lub w części, pod warunkiem że zostanie przytoczone nazwisko autora.

### CEL INSTRUKCJI OBSŁUGI

- Ta instrukcja obsługi, stanowiąca integralną część urządzenia, została opracowana przez Producenta w celu dostarczenia niezbędnych informacji osobom upoważnionym do jego obsługi podczas przewidywanego okresu jego trwałości użytkowej.
- Oprócz zastosowania dobrych technik pracy, odbiorcy informacji muszą przeczytać je uważnie i stosować je w rygorystyczny sposób.
- Te informacje są dostarczone przez Producenta w jego ojczystym języku (włoskim) i mogą być przetłumaczone na inne języki w celu spełnienia wymogów prawnych i/lub handlowych.
- Przeczytanie tych informacji pozwoli na uniknięcie zagrożeń zdrowotnych i zagrożeń związanych z bezpieczeństwem osób oraz szkód materialnych.
- Należy przechowywać tę instrukcję obsługi przez cały okres trwałości użytkowej urządzenia w widocznym i łatwo dostępnym miejscu, aby była ona zawsze do dyspozycji, kiedy znajdzie potrzeba posłużenia się nią.
- Pewne informacje i ilustracje zawarte w tym podręczniku nie muszą dokładnie odpowiadać posiadanemu przez Państwa urządzeniu; nie zważa to jednak na ich wartości użytkowej.
- Producent zastrzega sobie prawo do wprowadzania modyfikacji bez obowiązku wcześniejszego powiadamiania o tym.
- W celu oznaczenia pewnych części tekstu o znaczącej ważności lub w celu wskazania pewnych ważnych specyfikacji, zostały zastosowane pewne symbole, których znaczenie zostanie opisane poniżej.



#### Niebezpieczeństwo – Uwaga

Symbol wskazuje sytuacje o dużym stopniu zagrożenia, których zignorowanie może doprowadzić do poważnych zagrożeń dla zdrowia i bezpieczeństwa osób.



#### Środki ostrożności - Ostrzeżenie

Symbol wskazuje sytuacje wymagające odpowiedniego zachowania w celu uniknięcia zagrożenia dla zdrowia i bezpieczeństwa osób oraz szkód materialnych.



#### Ważne

Symbol wskazuje informacje techniczne o dużej ważności, które nie mogą być ignorowane.

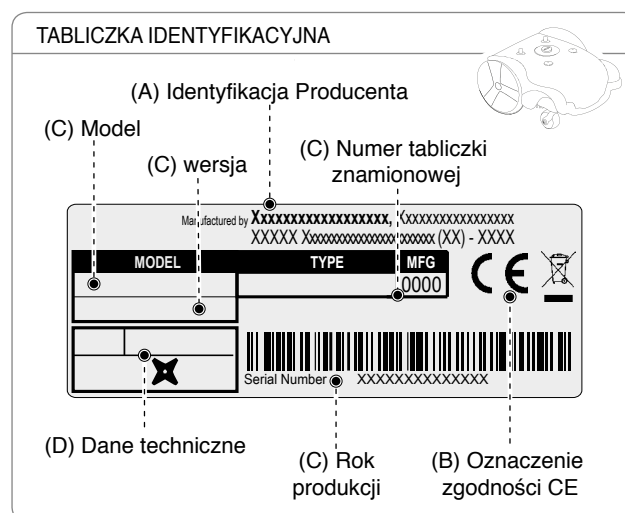
## IDENTYFIKACJA PRODUCENTA I URZĄDZENIA

Tabliczka identyfikacyjna jest umieszczona bezpośrednio na urządzeniu. Na tabliczce zostały wskazane wszelkie istotne informacje i zalecenia niezbędne do bezpiecznej eksploatacji.

W razie zaistnienia takiej potrzeby należy zwrócić się do Serwisu Technicznego Producenta lub do jakiegokolwiek autoryzowanego centrum serwisowego.

W razie konieczności skorzystania z serwisu technicznego, należy podać dane wskazane na tabliczce identyfikacyjnej, przybliżony łączny czas użytkowania i rodzaj powstałego uszkodzenia.

- A. Identyfikacja Producenta.
- B. Oznaczenie zgodności CE.
- C. Model i wersja / numer tabliczki znamionowej / rok produkcji.
- D. Dane techniczne. napięcie, prąd, stopień ochrony, ciężar, szerokość koszenia.



## INFORMACJE DOTYCZĄCE BEZPIECZEŃSTWA

Producent zwrócił szczególną uwagę na zagadnienia, które mogą stwarzać zagrożenie dla bezpieczeństwa i zdrowia osób stykających się z urządzeniem. Celem niniejszej informacji jest uwrażliwienie użytkowników na zachowanie najwyższej uwagi, aby zapobiec możliwym zagrożeniom.



### PRZEPISY BEZPIECZEŃSTWA



### NINIEJSZY PRODUKT ZOSTAŁ WYPOSAŻONY W OSTRZE. NIE JEST ZABAWKĄ!

- Zapoznać się uważnie z treścią niniejszej instrukcji, a w szczególności z informacjami dotyczącymi bezpieczeństwa. Upewnić się, że zostały prawidłowo zrozumiane. Urządzenie wykorzystywać wyłącznie do celów określonych przez producenta. Stosować się rygorystycznie do instrukcji dotyczących działania, konserwacji i napraw.
- Podczas działania robota sprawdzić, czy w polu operacyjnym nie znajdują się osoby, a zwłaszcza dzieci, osoby starsze i niepełnosprawne oraz zwierzęta domowe. W przeciwnym przypadku zaprogramować pracę robota na godziny, w których w strefie działania nie przebywają osoby. Jeżeli w pobliżu robota przebywają zwierzęta domowe, dzieci lub inne osoby, nadzorować jego pracę. Jeżeli na trasie przebiegu robota znajdzie się osoba lub zwierzę, natychmiast zatrzymać jego pracę.
- W strefach roboczych przylegających do obszarów publicznych lub prywatnych, które nie zostały wyznaczone trudnym do sforsowania ogrodzeniem, nadzorować urządzenie podczas pracy.
- Robot nie może być obsługiwany przez dzieci lub osoby o ograniczonych zdolnościach fizycznych, czuciowych lub umysłowych, nieposiadające doświadczenia i/lub wiedzy, chyba że będą one nadzorowane przez osobę odpowiedzialną za ich bezpieczeństwo lub zostaną pouczone w zakresie obsługi urządzenia. Nadzór nad dziećmi jest konieczny, aby upewnić się, że nie bawią się urządzeniem.
- Nie zezwalać na użytkowanie robota osobom, które nie posiadają wiedzy w zakresie jego działania i zachowania.
- Operatorzy dokonujący konserwacji i napraw powinni być zaznajomieni z charakterystyką urządzenia i zasadami bezpieczeństwa. Przed rozpoczęciem użytkowania robota zapoznać się uważnie z instrukcją operatora i upewnić się, że została w pełni zrozumiana.
- Używać wyłącznie oryginalnych części zamiennych. Nie modyfikować budowy robota. Nie dokonywać ingerencji w jego obrębie, nie usuwać ani nie omijać zamontowanych

urządzeń bezpieczeństwa. Producent nie ponosi żadnej odpowiedzialności z tytułu używania nieoryginalnych części zamiennych. Nieprzestrzeganie tego wymogu może skutkować poważnym zagrożeniem dla bezpieczeństwa i zdrowia osób.

- Sprawdzić, czy na trawniku nie ma zabawek, wyposażenia, gałęzi, odzieży lub innego rodzaju przedmiotów, które mogłyby uszkodzić noże. Ewentualne przedmioty na trawniku mogą również uszkodzić lub spowodować blokadę robota.
- Zabrania się siadania na robocie. Nie podnosić robota w celu kontroli noża lub nie przenosić go w trakcie pracy. Nie wsuwać dłoni ani stóp pod urządzenie, gdy jest ono w ruchu.
- Nie używać robota gdy włączone jest urządzenie nawadniające. W takim przypadku zaprogramować robota i urządzenie nawadniające, w taki sposób, aby nie działały jednocześnie. Nie myć robota strumieniami wody pod ciśnieniem i nie zanurzać częściowo ani całościowo w wodzie, ponieważ nie jest on wodoszczelny.
- Przed rozpoczęciem jakiejkolwiek regulacji lub konserwacji, leżących w zakresie użytkownika, odłączyć zasilanie elektryczne i włączyć urządzenie bezpieczeństwa. Używać środków ochrony indywidualnej przewidzianych przez producenta. W szczególności, podczas prac dotyczących noża do cięcia używać rękawic ochronnych.
- Czyszczenie i konserwacja, których wykonanie leży w zakresie użytkownika, nie mogą być wykonywane przez dzieci bez nadzoru.
- Nie używać robota gdy nóż jest uszkodzony. Wymienić nóż tnący.
- Nie używać robota gdy górna pokrywa jest uszkodzona. W razie stwierdzenia uszkodzeń mechanicznych pokrywy, należy ją wymienić.
- Nie używać robota gdy uszkodzony jest kabel zasilania transformatora. Uszkodzony kabel stwarza zagrożenie zetknięcia się z komponentami pod napięciem. Kabel powinien zostać wymieniony przez producenta lub jego serwis techniczny albo przez osobę z podobnymi kwalifikacjami, w taki sposób, aby zapobiec każdemu rodzajowi ryzyka.
- Regularnie dokonywać kontroli wzrokowej robota, aby sprawdzić, czy nóż, śruby montażowe i mechanizm tnący nie są zużyte lub uszkodzone. Sprawdzić, czy wszystkie nakrętki, śruby i wkręty są dobrze dokręcone, aby zapewnić dobry stan robota.
- Kategoriecznie zabrania się ładowania robota w otoczeniu zagrożonym wybuchem lub łatwopalnym.
- Używać wyłącznie ładowarki i zasilacza producenta. Niewłaściwe użytkowanie może skutkować porażeniem elektrycznym, przegrzaniem lub wyciekami płynów z akumulatora. W razie wycieku płynu z akumulatora należy umyć go wodą/płynem neutralizującym. W razie kontaktu płynu z oczami zasięgnąć porady lekarza.

---

## URZĄDZENIA ZABEZPIECZAJĄCE ROBOTA

---

### 1. Zderzaki

W przypadku, gdy robot uderzy w masywny obiekt o wysokości większej niż 10 cm (3.94 "), czujnik uderzenia zostanie aktywowany, ruch robota w tym kierunku zostanie zablokowany, a robot wycofa się, unikając przeszkody.

### 2. Miernik nachylenia

Gdy robot pracuje na zboczu bardziej stromym niż maksymalnie dopuszczalne wskazane w specyfikacjach technicznych lub w przypadku, gdy wywraca się, robot zatrzyma ostrze tnące.

### 3. Przełącznik awaryjnego zatrzymania

Znajduje się na górnej części robota, a widniejący na nim napis "STOP" jest większy, niż inne sterowania znajdujące się na klawiaturze. Naciśnięciu przycisku w czasie działania spowoduje natychmiastowe zatrzymanie robota oraz zatrzymanie noża.







### 4. Ochrona przed przetężeniami

Każdy z silników napędzających (ostrza tnące i koła) jest stale monitorowany podczas pracy pod kątem wszelkich sytuacji, które mogłyby doprowadzić do przegrzania. Kiedy zdarzy się w to silniku napędzającym koła, robot będzie próbował poruszać się w przeciwnym kierunku. Jeżeli przetężenie nie ustępuje, robot zatrzyma się sygnalizując błąd. Jeśli przetężenie ujawni się w silniku napędzającym ostrze tnące, są dwa rodzaje interwencji. Jeśli parametry mieszczą się w pierwszym zakresie wartości granicznych, robot będzie kontynuował manewr w celu odblokowania ostrza tnącego. Jeśli wartość przetężenia znajduje się poniżej zakresu zabezpieczającego, robot zatrzyma się i zasygnalizuje błąd silnika.

### 5. Czujnik braku sygnału

W przypadku braku sygnału robot zatrzyma się automatycznie.

## ZNAKI OSTRZEGAJĄCE PRZED NIEBEZPIECZEŃSTWEM

	<p>Przed użyciem maszyny należy przeczytać i pojąć treść instrukcji obsługi.</p>		<p>Zachować bezpieczną odległość od maszyny w czasie jej działania.</p> <p>W czasie funkcjonowania robota należy upewnić się, czy w strefie pracy nie przebywają osoby postronne (zwłaszcza dzieci lub osoby starsze lub niepełnosprawne) i zwierzęta domowe. Oddalić dzieci, zwierzęta domowe i inne osoby na bezpieczną odległość od pracującej maszyny. Aby uniknąć takich zagrożeń, należy zaprogramować pracę robota w stosownych porach.</p>
	<p>Nie dotykać noża obrotowego, nie wkładać rąk czy stóp pod pracujące urządzenie. Należy poczekać na całkowite zatrzymanie noża i części obrotowych przed wykonywaniem czynności pod podwoziem urządzenia.</p>		<p>Ostrzeżenie! Nie należy czyścić lub myć maszyny strumieniem wody.</p> <p>W czasie funkcjonowania robota należy upewnić się, czy w strefie pracy nie przebywają osoby postronne (zwłaszcza dzieci lub osoby starsze lub niepełnosprawne) i zwierzęta domowe. Oddalić dzieci, zwierzęta domowe i inne osoby na bezpieczną odległość od pracującej maszyny. Aby uniknąć takich zagrożeń, należy zaprogramować pracę robota w stosownych porach.</p>
	<p>Nie wchodzić na maszynę.</p>		
	<p>Uruchomić urządzenie zabezpieczające przed wykonaniem jakichkolwiek prac na maszynie lub przed jej podniesieniem.</p>		

# INFORMACJE TECHNICZNE

## DANE TECHNICZNE

Opis	Model		
	Autoclip 528 S		Autoclip 530 SG
	7250DE0		7250EL0
Maksymalna zalecana powierzchnia koszonego obszaru			
Robot (*)	m <sup>2</sup> (sq ')	<b>2600</b> (27976')	<b>3200</b> (34432')
<b>Właściwości techniczne</b>			
Wymiary (Szerokość x Wysokość x Głębokość)	mm	<b>890x440x700</b>	
Waga robota wraz z akumulatorem	kg	15,3	
Wysokość ścinania (Min.-Max)	mm (")	<b>25-70</b> (0,99 - 2,76 ")	
Średnica ostrza	mm (")	<b>290</b> (11,42 ")	
Silniki		bezsztukowe	
Szybkość ostrza tnącego	Obr. na min.	3000 przy konserwacji	
Prędkość przemieszczania	<b>Metry/minutę</b>	<b>30</b> (98.43')	
Maksymalne zalecane i dopuszczalne nachylenie terenu (*)	%	45% Dopuszczalne, w zależności od stanu powierzchni trawiastej i zainstalowanych akcesoriów. Maksymalne zalecane i dopuszczalne nachylenie terenu wynosi 35%. W warunkach równego trawnika. 20% W pobliżu zewnętrznego krańca trawnika lub kabla obwodowego.	
Temperatura otoczenia przy pracy	Max °C	<b>ROBOT</b> -10°(14 F.) (Min) +50° (122 F.) (Max) <b>ŁADOWARKA AKUMULATORA</b> -10°(14 F.) (Min) +40° (104 F.) (Max)	
Poziom mocy zmierzonego akustycznej	dB(A)	70 (maksymalnie) 65 (konserwacja trawnika)	
Klasa ochrony przed wodą	IP	IP44	
<b>Właściwości elektryczne</b>			
Ładowarka (dla akumulatorów litowych)		Wejście: 100 - 240 V~; 2 A - 1 A; 50/60 Hz; Klasa 1  Wyjście: 29.4 V ---; 5.0 A	
<b>Typ akumulatora i ładowarki</b>			
Akumulator litowo-jonowy wielokrotnego ładowania (napięcia znamionowego)		25.9V 1x7.5Ah	
Ładowarka akumulatora		29.4 Vcc - 5.0 A	
Czas trwania ładowania	hh:mm	2:30	
Średni czas pracy po całkowitym naładowaniu (*)	hh:mm	3:30	
<b>Bezpieczne zatrzymanie ostrza tnącego</b>			
Czujnik przechyłu		seryjny	
Przycisk awaryjny seryjny		seryjny	

(\*) W zależności od stanu trawy i powierzchni trawiastej.



Wyposażenie/akcesoria/funkcje			
Zarządzane strefy, w tym strefa główna		4	
Czujnik deszczu		seryjny	
Eco-Mode - Autoprogramowanie (patentowany)		seryjny	
Connect module (GPS, GPRS)		niedostępny	seryjny
Metoda powrotu do stacji ładującej		"V-Meter" - "Za przewodem"	
Maksymalna długość kabla obwodowego (orientacyjna, obliczona na podstawie regularnego obwodu)	m (')	1000 (3280')	

(\*) W zależności od stanu trawy i powierzchni trawiastej.

## OGÓLNY OPIS URZĄDZENIA

Urządzeniem jest robot zaprojektowany i skonstruowany do automatycznego ścinania trawy w ogrodach i na trawnikach przydomowych o dowolnej porze dnia i nocy. Jest mały, kompaktowy, cichy i łatwy do przemieszczania.

W zależności od różnych właściwości powierzchni do koszenia, robot może zostać zaprogramowany do wykonywania pracy w większej ilości stref: jednej głównej i w strefach drugorzędnych (w zależności od specyfikacji różnych modeli).

Podczas pracy robot kosi obszar odgraniczony przez kabel obwodowy.

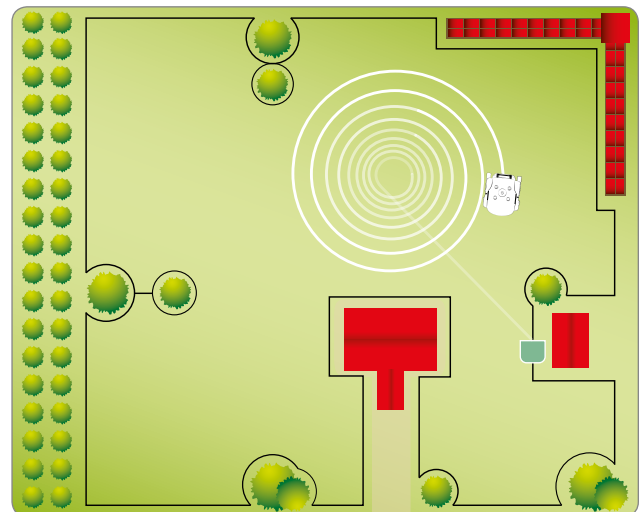
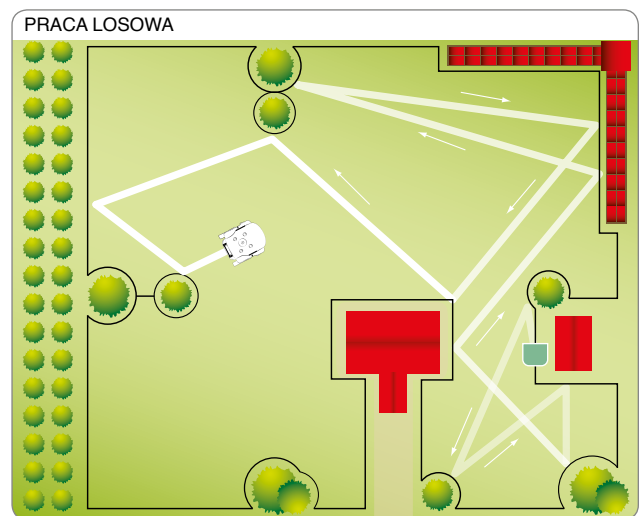
Gdy robot wykryje kabel obwodowy lub napotka na przeszkodę, zmienia swoją trasę w sposób losowy i ponownie rozpoczyna koszenie w nowym kierunku.

W oparciu o swoją zasadę działania „losowo” robot automatycznie kosi cały odgraniczony obszar trawnika (patrz. rysunek).

Robot jest w stanie rozpoznać obecność wyższej i/lub bardziej gęstej trawy na obszarze ogrodu i uruchomić automatycznie, jeżeli uzna za konieczne, ruch spiralny w celu lepszego wykończenia ścinania trawnika.

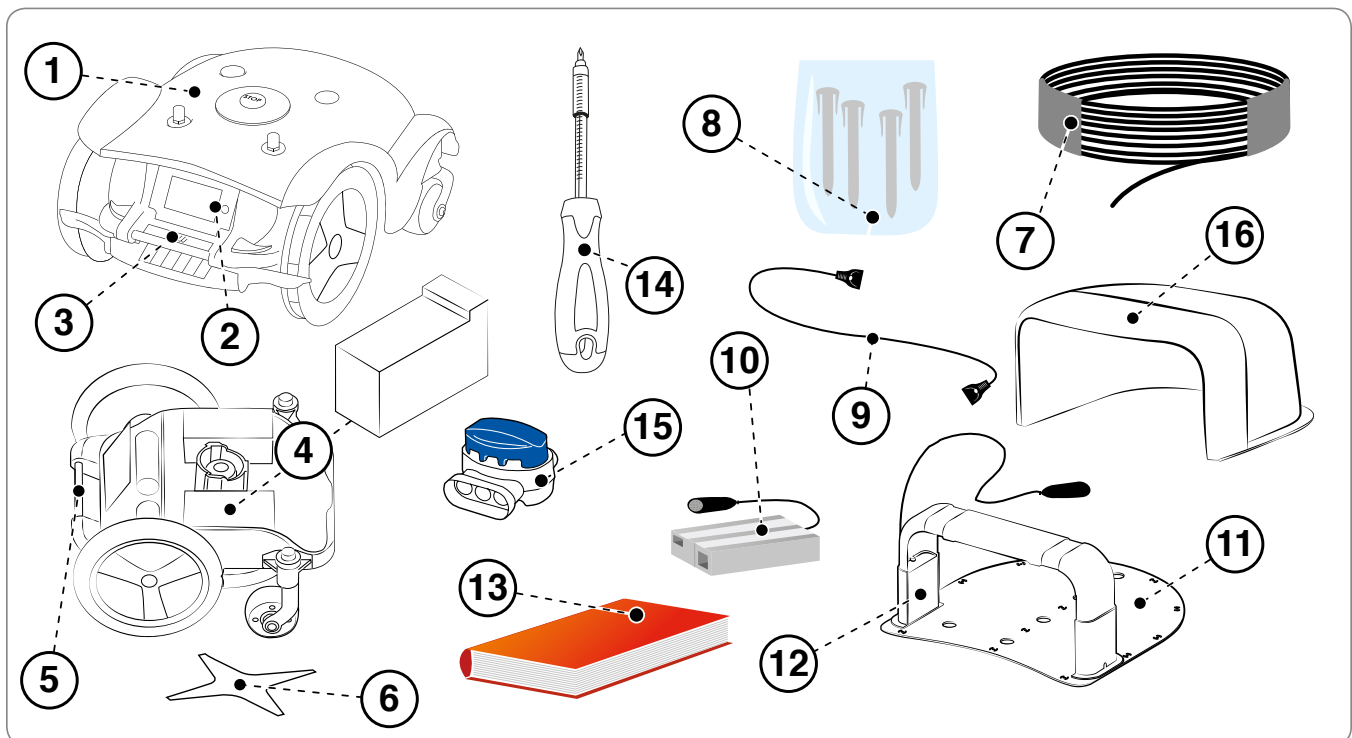
To jaką powierzchnię trawnika robot może skosić jest uzależnione od wielu czynników:

- modelu robota i rodzaju zainstalowanych akumulatorów;
- charakterystyki obszaru (nieregularne obwody, niejednorodna powierzchnia, podzielone obszary itp.);
- charakterystyki trawnika (rodzaj i wysokość trawy, wilgotność itp.);
- stanu ostrza tnącego (o skutecznym poziomie naostrzenia, nagromadzenia resztek trawy i kamienia osadowego, itp.).



## GŁÓWNE ELEMENTY

MODEL		Autoclip 528 S	Autoclip 530 SG
Wersja		A	B
①	Robot	✓	✓
②	Klawiatura sterownicza	✓	✓
③	Czujnik deszczu	✓	✓
④	Akumulator	✓	✓
⑤	Uchwyt	✓	✓
⑥	Ostrze tnące	✓	✓
⑦	Zwój kabla obwodowego	0	0
⑧	Szpilki mocujące	20	20
⑨	Kabel zasilający do zasilacza	✓	✓
⑩	Zasilacz	✓	✓
⑪	Stacja ładowująca	✓	✓
⑫	Przełącznik	✓	✓
⑬	Instrukcja obsługi	✓	✓
⑭	Klucz do regulacji wysokości ścinania	✓	✓
⑮	Złącze do kabla obwodowego	-	-
⑯	Pokrywa stacji ładowującej	-	✓



Robot jest dostarczony odpowiednio zapakowany. Przy rozpakowywaniu należy go wyjąć z ostrożnością i sprawdzić integralność części składowych.



### Środki ostrożności- Ostrzeżenie

**Przechowywać elementy z folii plastikowej oraz plastikowe pojemniki poza zasięgiem noworodków i małych dzieci. Niebezpieczeństwo uduszenia!**



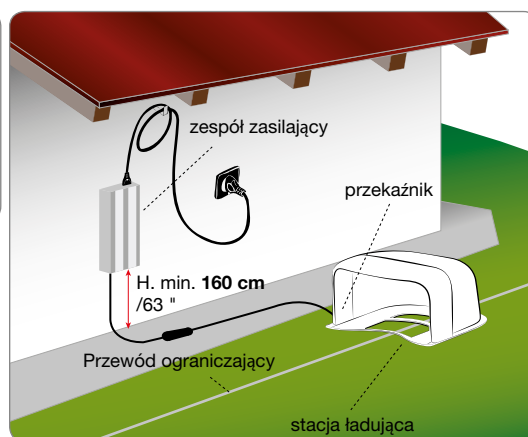
### Ważne

**Należy zachować materiał opakowaniowy do użycia w przyszłości.**

## PLANOWANIE INSTALACJI URZĄDZENIA

Instalacja robota nie jest trudna, ale wymaga pewnego minimalnego wstępnego planowania, aby określić najlepszy obszar do zainstalowania stacji ładującej, zasilacza i do wytyczenia trasy kabla obwodowego.

- Stacja ładująca musi zostać umiejscowiona na krawędzi trawnika, najlepiej w strefie o większych rozmiarach, i z której będzie łatwy dostęp do innych stref trawnika. Strefa w której zostanie umiejscowiona stacja ładująca będzie dalej zwana "Strefą Główną".



### Środki ostrożności- Ostrzeżenie

**Należy umieścić zasilacz w strefie niedostępnej dla dzieci. Na przykład na wysokości większej niż 160 cm (63 ").**



### Środki ostrożności- Ostrzeżenie

**Postępować w taki sposób, by dostęp do zasilacza miały tylko osoby upoważnione.**



### Środki ostrożności- Ostrzeżenie

**Podczas przyłączenia elektryczności konieczne jest, aby gniazdko prądu było ulokowane w pobliżu obszaru instalacji. Należy upewnić się, czy przyłączenie do sieci zasilającej spełnia wymogi obowiązujących w tej materii przepisów. Aby pracować w pełni bezpiecznie, należy upewnić się, czy instalacja elektryczna, do której jest podłączony zasilacz jest wyposażona w dobrze działający system uziemienia. Zamontowany obwód powinien być chroniony wyłącznikiem różnicowym (RCD) o prądzie aktywacji nie przekraczającym 30 mA.**



### Ważne

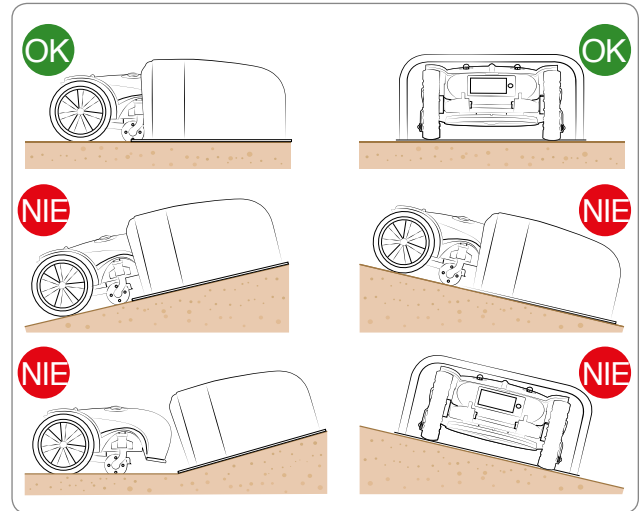
**Zaleca się zainstalowanie zespołu w szafce dla komponentów elektrycznych (do użytkowania pod dachem i na powietrzu), wyposażonej w zamykany na klucz zamek i dobrze wentylowanej, aby zachować właściwy obieg powietrza.**

- Po zakończeniu każdego cyklu pracy robot musi być w stanie łatwo odnaleźć stację ładującą, która posłuży jako punkt wyjścia dla nowego cyklu roboczego i do dotarcia do innych stref roboczych, dalej zwanych "Strefami drugorzędnymi".
- Należy umiejscowić stację ładującą przestrzegając poniższych zasad:
  - obszar musi być płaski;
  - grunt musi być zwarty i stabilny z dobrym odprowadzaniem wody;
  - najlepiej w strefie trawnika o największych wymiarach;
  - jeśli obecne są zraszacze, należy upewnić się, czy strumień wodny nie jest skierowany do wnętrza stacji ładującej;
  - wjazd do stacji ładującej musi być ulokowany jak pokazano na rysunku, tak aby robot mógł się do niej dostać podążając za kablem obwodowym w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara;
  - przed bazą musi znajdować się prosty obszar na długości 200 cm (78,74 ");
  - ewentualne metalowe pręty, krawężniki lub przegrody znajdujące się na trawniku w pobliżu bazy mogą spowodować zakłócenia sygnału. Umieścić bazę po innej stronie ogrodu lub oddalić bazę od metalowych przegród lub prętów. W celu uzyskania dalszych informacji prosimy o zwrócenie się do Serwisu Obsługi producenta lub do jednego z autoryzowanych centrów serwisowych.

- Stacja ładująca musi być dobrze przytwierdzona do podłoża. Aby zapobiec powstawaniu małego wzdórka z przodu stacji, umieść kawałek imitacji trawy przy wjeździe do niej jako órodek zapobiegawczy. Innym rozwiązaniem jest usunięcie części powierzchni trawiastej i zainstalowanie podstawy na poziomie trawy.
- Stacja ładująca musi być przyłączona do zasilacza poprzez przewód, który musi przebiegać z dala od stacji ładującej po zewnętrznej stronie obszaru ócinania.

- Umieścić zasilacz przestrzegając następujących zasad:

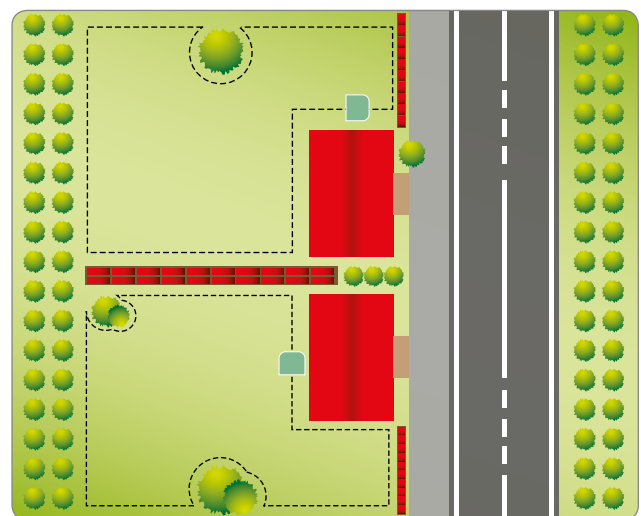
- w napowietrzonyj strefie i z dala od działania czynników atmosferycznych oraz w miejscu nie wystawionym na bezpośrednie działanie promieni słonecznych;
- najlepiej w budynku mieszkalnym, garażu lub skłázdiku;
- jeżeli zostanie on umiejscowiony na zewnątrz, nie może być wystawiony na bezpośrednie działanie promieni słonecznych i wody: należy zatem zabezpieczyć go wewnątrz wentylowanej skrzyni. Nie może on być umiejscowiony bezpośrednio na gruncie lub w wilgotnym órodowisku;
- umieścić go poza trawnikiem, nie w strefie trawnika;
- rozciągnąć nadmiar kabla, który dochodzi od stacji ładującej do zasilacza. Nie skracać, ani nie przedłużać kabla.



- Odcinek kabla na wejściu musi być prostoliniowy i wyosiowany prostopadłe w stosunku do stacji ładującej na przynajmniej 200 cm (78,74 ") , a odcinek na wyjściu musi być oddalony od stacji ładującej; pozwala to robotowi na prawidłowe wejście.



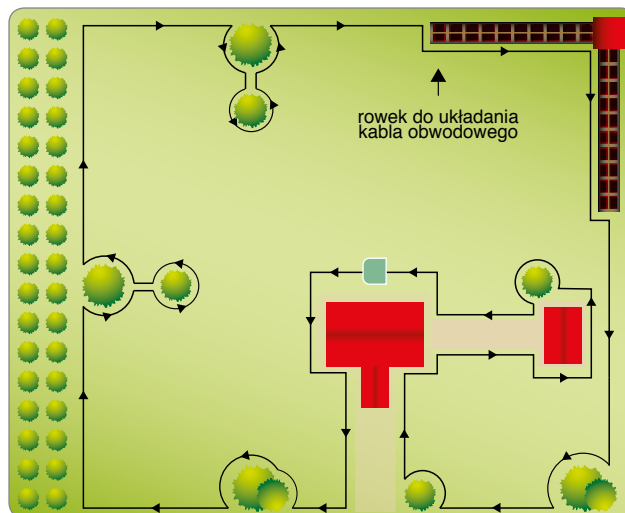
W przypadku zainstalowania robota w pobliżu strefy, w której został zainstalowany inny robot (identyczny lub innego producenta), w fazie instalacji trzeba będzie dokonać modyfikacji przełącznika i odbiornika w taki sposób, by częstotliwości na których pracują oba roboty nie przeszkadzały sobie wzajemnie. W takim przypadku należy zwrócić się do najbliższego centrum serwisowego.



## OKREŚLENIE TRASY KABLA OBWODOWEGO

Przed przystąpieniem do układania kabla obwodowego należy skontrolować całą powierzchnię trawnika. Oszacować ewentualne zmiany, które należy wprowadzić na powierzchni trawiastej lub środki ostrożności, które należy zastosować podczas układania kabla obwodowego w celu lepszego funkcjonowania robota.

1. Należy oszacować jaka metoda powrotu do stacji ładującej jest preferowana, posługując się zaleceniami zawartymi w rozdziale "METODA POWRÓTU DO STACJI ŁADUJĄCEJ".
2. Należy oszacować, o ile to jest potrzebne, szczególnie umieszczenie kabla obwodowego zgodnie z zaleceniami opisanymi w rozdziale "PRZYGOTOWANIE SZYBKIEGO POWRÓTU ROBOTA DO STACJI ŁADUJĄCEJ".
3. Przygotowanie i odgraniczanie stref pracy.
4. Instalacja kabla obwodowego.
5. Instalacja stacji ładującej i zasilacza. W fazie układania kabla obwodowego należy przestrzegać kierunku instalacji (w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara) i kierunku obrotu dookoła kwietnika (w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara). Zgodnie z tym co zostało wskazane na rysunku.



## METODA POWRÓTU DO STACJI ŁADUJĄCEJ

Robot może powrócić do stacji ładującej na dwa sposoby, w zależności od konfiguracji menu użytkownika pod pozycją "Ustawienia – Powrót do bazy". Należy zastosować metodę "Po kablu" tylko w przypadkach, gdy wewnątrz ogrodu znajduje się dużo przeszkód oraz w pobliżu kabla obwodowego (mniej niż 2M.). We wszystkich innych przypadkach w celu szybszego powrotu do stacji ładującej jest preferowane stosowanie metody "V-Meter".

**"Po kablu"**. Ta metoda powrotu do stacji wskazuje robotowi przemieszczanie się po kablu obwodowym, z umiejscowieniem kół nad tymże kablem. Jeżeli zostanie aktywowana ta metoda nie jest potrzebne przygotowanie ("Przywołania po kablu"), tak jak zostało to opisane poniżej.

**"V-Meter"**. Po ustawieniu tej metody powrotu do stacji ładującej, robot będzie przemieszczał się wzdłuż kabla obwodowego w orientacyjnej odległości, która waha się od kilku cm do 1M. (3.2"), od czasu do czasu dotykając go, szczególnie na odcinkach nieprostoliniowych, do momentu dopóki nie rozpozna sygnał emitowany przez stację ładowania umożliwi robotowi bezpośredni powrót do stacji, kierując się po kablu.

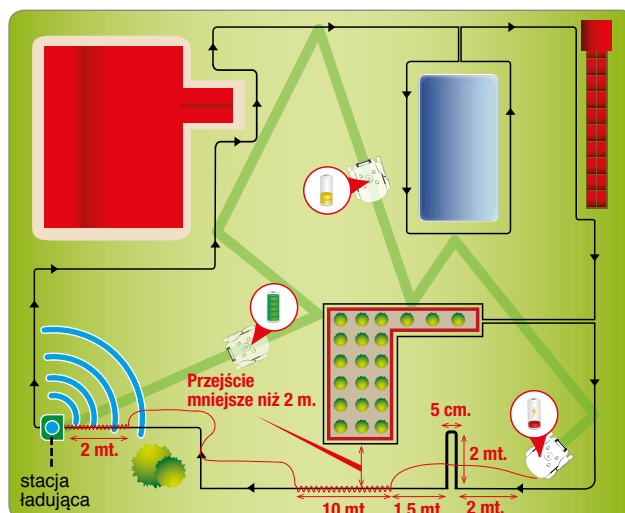
W przypadku obecności wąskich przejść lub skosu do szybkiego powrotu do stacji ładującej, należy ułożyć kabel w specjalny sposób zwany "Przywołanie po kablu".

Jak tylko zostanie rozpoznane "Przywołanie", robot będzie postępował za kablem obwodowym z małą prędkością i z większą precyzją na około 10 m. (33'), po to, by następnie powrócić do bazy z wykorzystaniem metody "V-Meter", o ile nie napotka stacji ładującej lub nie będzie zmuszony wykonać szybkiego powrotu.

Należy zastosować się do następujących zasad instalacji "Przywołania":

- "przywołanie" jest kawałkiem przewodu, który jest rozciągnięty w ogrodzie na długości 2 m. (6,6"), i w odległości 5 cm. (1,96") pomiędzy kablami;
- "przywołanie" musi być umiejscowione na odcinku przed wąskimi przejściami mniejszymi niż 2 M. (6,6 stopy);
- "przywołanie" musi być umiejscowione na odcinku przed "Szybkimi powrotami".

**NB: Jeżeli robot nie może napotkać stacji ładującej w pewnym przedziale czasowym, będzie postępował za kablem obwodowym w trybie "Po kablu".**



## PRZYGOTOWANIE SZYBKIEGO POWROTU ROBOTA DO STACJI ŁADUJĄCEJ

Szybki powrót jest szczególnym ułożeniem kabla obwodowego pozwalającym robotowi na skrócenie przejazdu powrotnego do stacji ładującej. Należy zastosować ten szczególny sposób ułożenia kabla tylko w ogródkach, w których szybki powrót prowadzi do rzeczywistego skrócenia przejazdu i przy długości obwodu orientacyjnie większej niż 200 m.

W celu zainstalowania szybkiego powrotu, należy umieścić kabel obwodowy w terenie, w taki sposób, by utworzyć trójkąt o jednym boku o długości **50 cm** (19,7 ") i dwóch bokach kabla obwodowego, każdy o długości **40 cm** (15,75 "), tak jak zostało wskazane na rysunku.

Robot powracając do stacji ładującej z kołami umiejscowionymi nad kablem, kiedy wykrywa ten szczególny kształt trójkąta, przerywa bieg, obraca się orientacyjnie o 90° w stronę wnętrza ogrodu i wznawia bieg w nowym kierunku, dopóki nie napotka kabla obwodowego na przeciwnym boku.

Należy wykonać przygotowanie szybkiego powrotu w miejscu bezpośrednio poprzedzonym przez kabel prostoliniowy o długości przynajmniej **200 cm** (78,74 "), i za którym będzie postępował kabel prostoliniowy o długości przynajmniej **150 cm** (59,05 ").

Przygotowanie szybkiego powrotu nie będzie mogło być wykonane wzdłuż odcinka prostoliniowego bezpośrednio poprzedzającego stację ładującą, lub w pobliżu przeszkód. Należy sprawdzić, czy wzdłuż trajektorii powrotnej nie występują przeszkody, które mogłyby utrudnić szybki powrót.

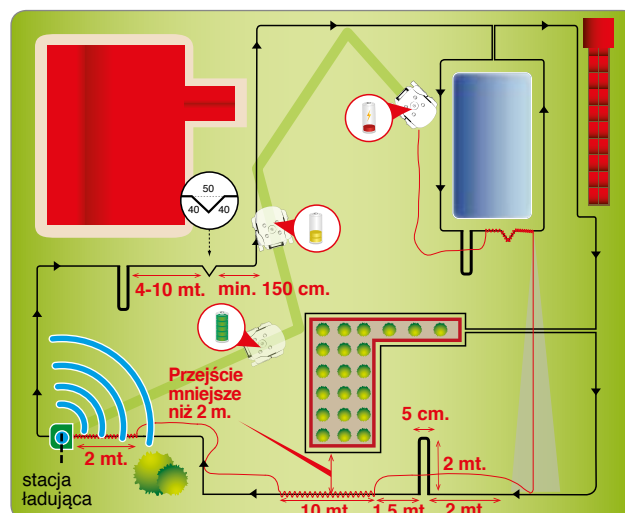
Przygotowanie nie może się odbywać na powierzchniach o zbyt dużym nachyleniu, aby umożliwić robotowi łatwe rozpoznanie. Maksymalne nachylenie zależy w znacznym stopniu od stanu terenu; zaleca się nieprzekraczanie nachylenia 20%.



### Ważne

**Przygotowanie szybkiego powrotu umiejscowionego w nieprawidłowym miejscu mogłoby nie pozwolić robotowi na szybki powrót do stacji ładującej. Kiedy robot przejeżdża obwód, by dotrzeć do drugorzędnej strefy, nie wykrywa przygotowania do szybkiego powrotu.**

Na ilustracji są wskazane zalecenia niezbędne do prawidłowej instalacji i przygotowania robota do szybkiego powrotu.



## Przygotowanie trawnika do koszenia

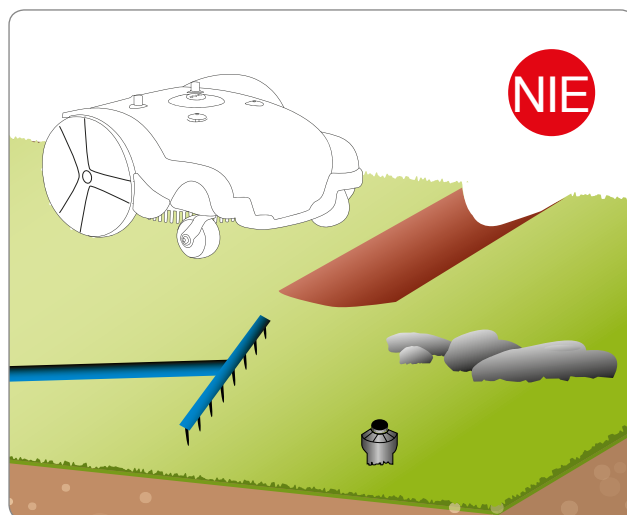
1. Należy sprawdzić, czy trawnik do koszenia jest jednorodny i nie ma w nim żadnych dziur, nie ma na nim kamieni, ani innych przeszkód. W przeciwnym razie należy wykonać niezbędne czynności przygotowujące trawnik. Jeśli nie byłoby możliwe usunięcie pewnych przeszkód, jest konieczne prawidłowe odgraniczenie odpowiednich stref przy pomocy kabla obwodowego.
2. Robot może kosić powierzchnie wewnątrz strefy roboczej o maksymalnym nachyleniu 45% (45 cm na metr długości) w przypadku regularnego, suchego trawnika, gdzie nie występuje ryzyko ślizgania się kół i w zależności od zainstalowanych akcesoriów. W pozostałych przypadkach, należy przestrzegać nachylenia 35%.

Kabel obwodowy musi być ułożony na terenie o nachyleniu nieprzekraczającym 20% (20 cm na metr długości) pamiętając, że, podczas powrotu na stanowisko ładowania, robot wymaga większej przyczepności. W związku z tym, należy uważnie kontrolować stan terenu i przestrzegać limitów.

Jeżeli kabel obwodowy znajduje się na powierzchniach o nachyleniu przekraczającym 20%, robot może się od niego oddalić w celu łatwiejszego przemieszczania, ponieważ nie jest w stanie przejść przez wąskie przejścia i rozpoznać udogodnień umożliwiających szybki powrót.

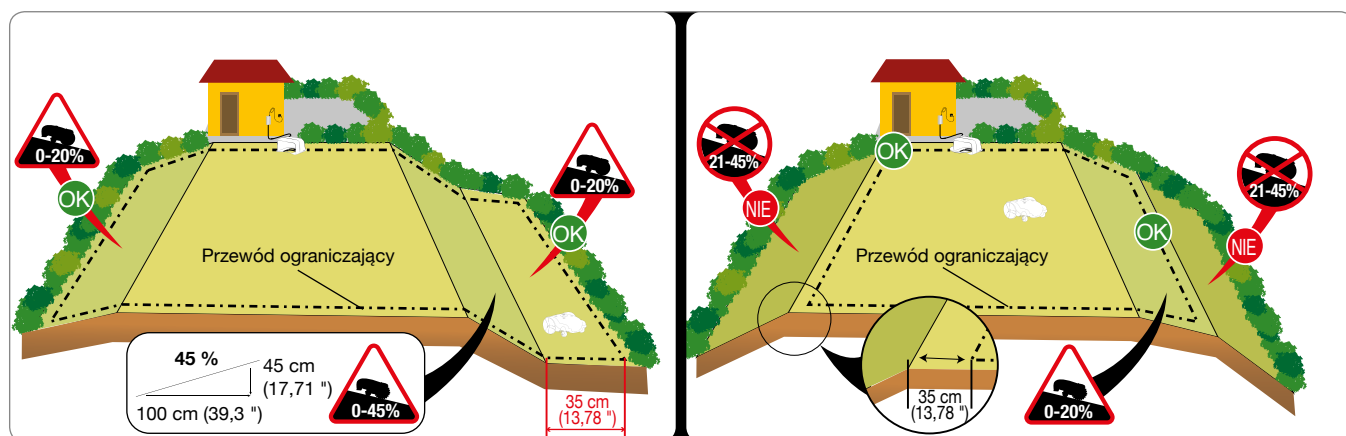
Nachylenie terenu nie może wzrastać na odcinku przynajmniej 35 cm, zarówno w kierunku na zewnątrz, jak i do wewnątrz kabla obwodowego. W przypadku nieprzestrzegania tych zaleceń może się zdarzyć, że w czasie normalnej pracy na nachylonym terenie, koła robota poślizgną się w chwili wykrycia kabla, i wyjdą ze strefy pracy.

W przypadku obecności przeszkód na terenach o nachyleniu znajdującym się w pobliżu limitów opisanych powyżej, konieczne jest wyrównanie gruntu na odcinku wynoszącym co najmniej 35 cm po stronie znajdującej się przed przeszkodą, aby zmniejszyć nachylenie.



### Ważne

**Obszary, które mają większe nachylenie niż to dopuszczalne, nie mogą być koszone przez robota. Należy więc umiejscowić kabel obwodowy przed nachyleniem, wyłączając z koszenia ten obszar trawnika.**



## Odgraniczanie strefy pracy

- Należy skontrolować całą powierzchnię trawnika i oszacować, czy będzie potrzebne podzielenie go na kilka oddzielnych stref roboczych, zgodnie z kryteriami, które zostaną opisane poniżej. Przed rozpoczęciem czynności związanych z instalacją kabla obwodowego, dla ich uproszczenia i łatwiejszego wykonania, doradza się skontrolowanie całej trasy. Na ilustracji został przedstawiony trawnik z rowkiem do ułożenia kabla obwodowego.

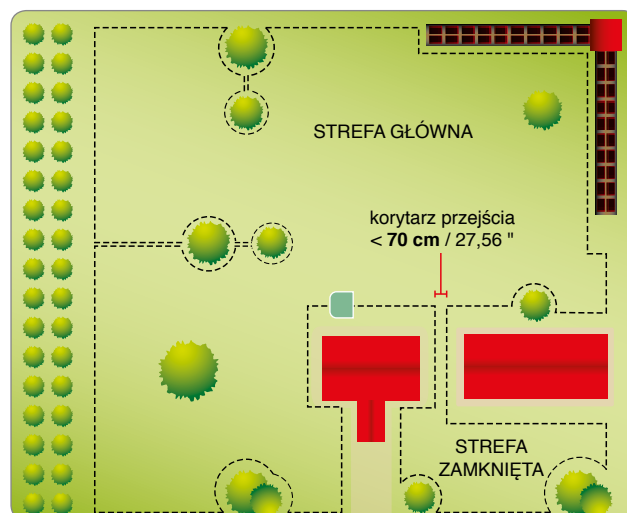
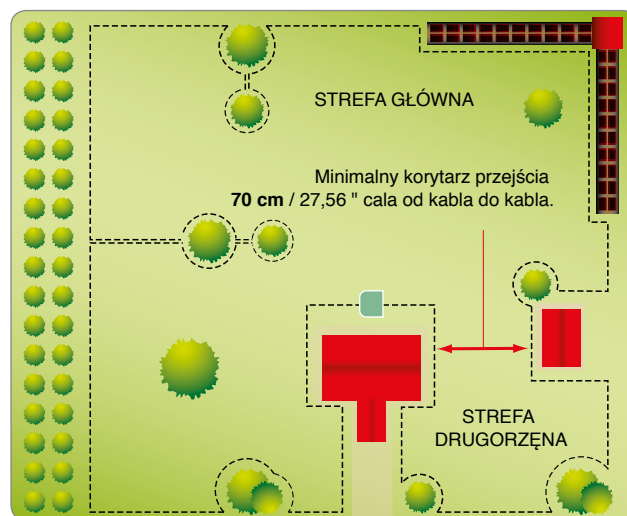
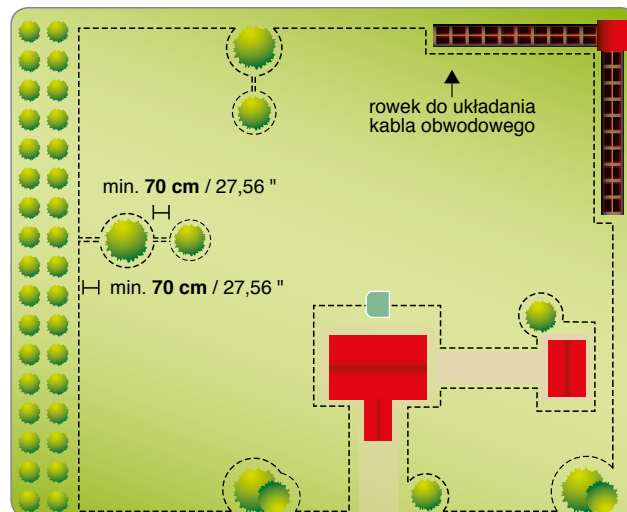
Podczas instalacji urządzenia należy określić ewentualne strefy drugorzędne i ewentualne strefy zamknięte. Strefa drugorzędna jest rozumiana jako część trawnika połączona z głównym trawnikiem za pomocą przewężenia drogi, do której trudno dotrzeć na zasadzie przypadkowego ruchu wykonanego przez robota. Dostęp do strefy powinien być osiągalny bez schodków i różnic poziomów przekraczających dopuszczalne wielkości. To, czy strefa zostanie określona jako "strefa drugorzędna", zależy również od wielkości strefy pierwotnej. Im większa jest strefa pierwotna, tym trudniej jest dotrzeć do wąskich przejść. Jedynymi słowy przejście mniejsze niż **200 cm** (78,74 ") należy uznać za strefę drugorzędną. Ilość stref drugorzędnych zarządzanych przez robota jest uzależniona od właściwości technicznych modelu ("Patrz Dane Techniczne").

Minimalne dopuszczalne przejście od kabla do kabla obwodowego wynosi **70 cm** (27,56 "). Kabel obwodowy musi zostać ułożony w pewnej odległości, która zostanie dalej wskazana, od ewentualnych obiektów zewnętrznych w stosunku do trawnika, jedynymi słowy całkowite przejście, całkowite przejście, które musimy mieć do dyspozycji musi mieć szerokość **140 cm** (55,12 "), jeśli po obu stronach znajduje się murek czy żywopłot.

W przypadku gdyby to przejście było bardzo długie, preferowana szerokość pomiędzy kablami obwodowymi powinna wynosić 70 cm (27,56 ").

Podczas programowania jest konieczne skonfigurowanie wymiarów stref drugorzędnych w wartościach procentowych w stosunku do trawnika i kierunku jak najszybszego ich osiągnięcia (Kierunek zgodny z ruchem wskazówek zegara / Kierunek przeciwny do ruchu wskazówek zegara), oprócz potrzebnych ilości kabla niezbędnego do dotarcia do drugorzędnej strefy. Patrz "Tryb programowania".

W przypadku gdyby minimalne, wyżej opisane wymogi nie zostały spełnione, czyli gdyby strefa została oddzielona przez schodek, przez różnicę poziomów przekraczającą dopuszczalne dla robota wielkości, lub przez przejście (korytarz) o szerokości mniejszej niż **70 cm** (27,56 ") od przewodu do kabla obwodowego, taką strefę trawnika należy uznać za "Strefę zamkniętą". W celu instalacji "Zamkniętej strefy" należy ułożyć odcinek prowadzący i powrotny kabla obwodowego na tej samej trasie w odległości mniejszej niż **1 cm** (0,40 "). W tym przypadku robot nie będzie w stanie dotrzeć do strefy samodzielnie, dlatego też będzie ona zarządzana zgodnie z tym, jak zostało opisane w rozdziale "Zarządzanie zamkniętymi strefami". Zarządzanie "Zamkniętymi strefami" zmniejsza ilość metrów kwadratowych obsługiwanych samodzielnie przez robota.



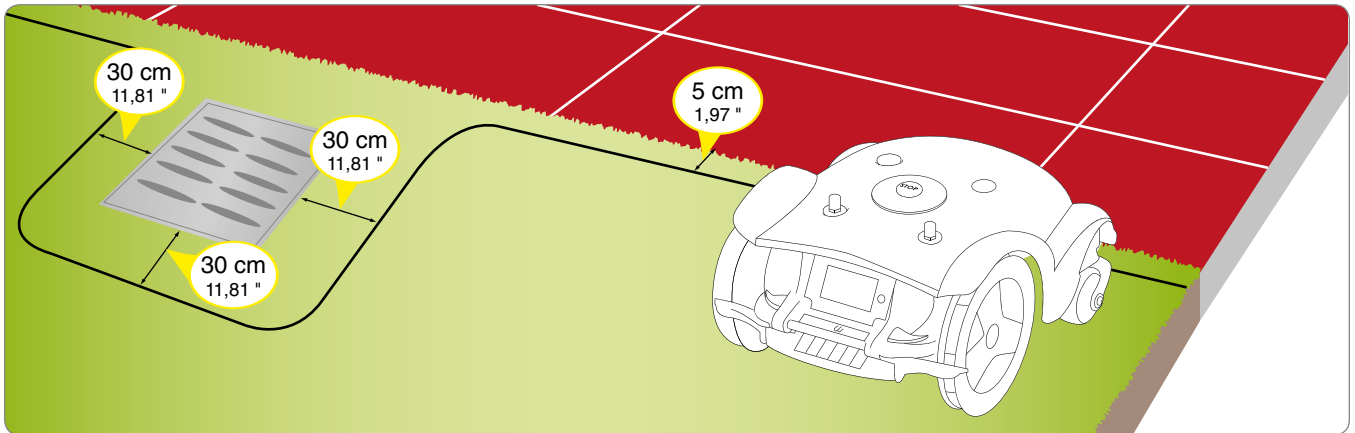


4. Jeżeli wewnątrz lub na zewnątrz strefy roboczej znajduje się chodnik lub alejka, znajdujące się na tym samym poziomie co trawnik, należy ułożyć kabel obwodowy w odległości do 5 cm (1,96 ") od krawężnika chodnika. Robot lekko wyjdzie poza trawnik i cała trawa zostanie skoszona. Jeżeli chodnik jest metalowy, lub gdy w strefie znajduje się metalowa pokrywa włazu, podest prysznicowy lub kable elektryczne, należy ułożyć kabel obwodowy w odległości przynajmniej 30 cm (11,81") w celu uniknięcia nieprawidłowego działania robota i zakłóceń na kablu obwodowym.

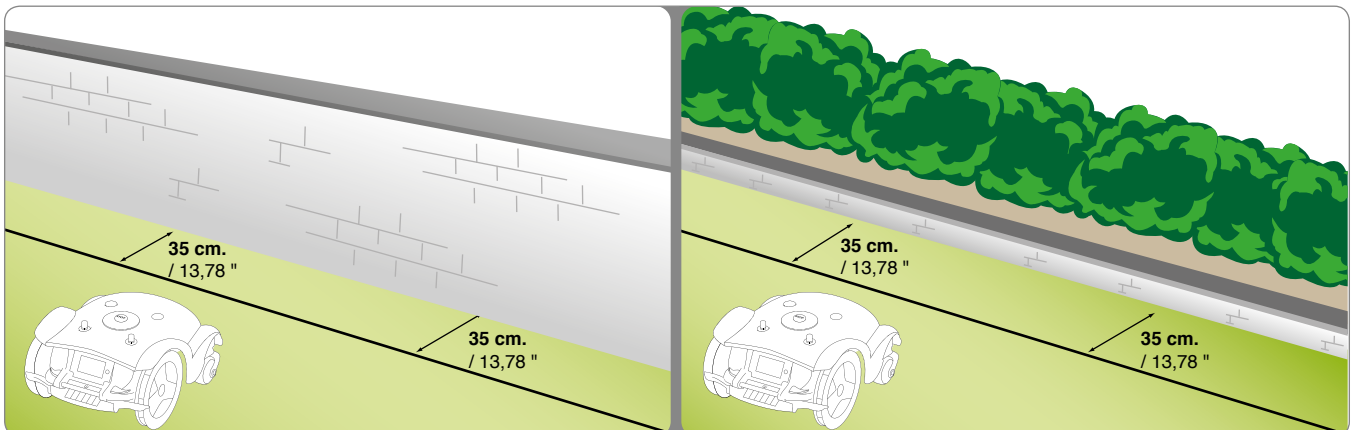


### Ważne

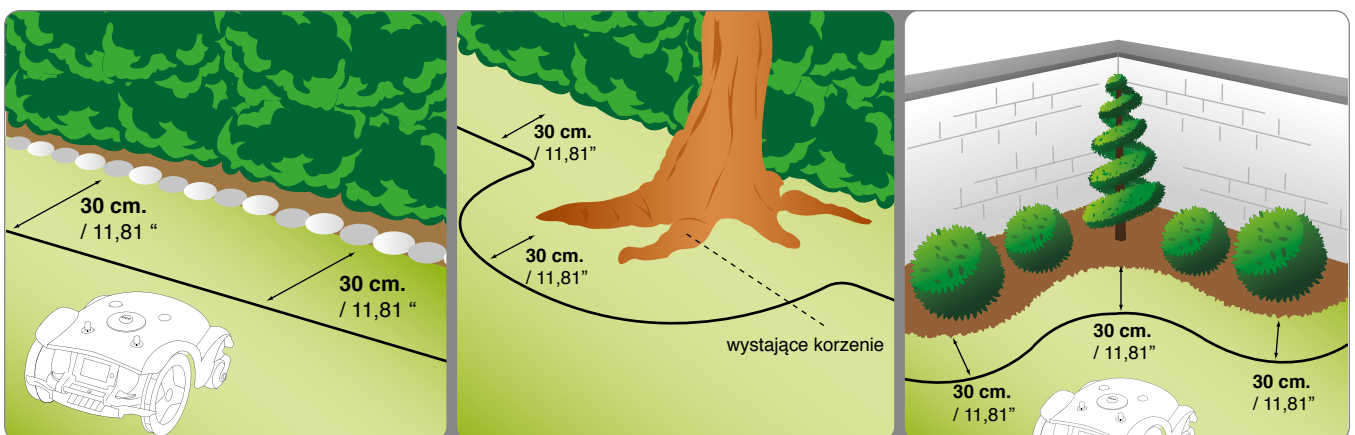
**Na ilustracji zostały pokazane przykłady wewnętrznych i zewnętrznych elementów prawidłowej strefy pracy i odległości, które muszą być przestrzegane podczas układania kabla obwodowego. Należy odgraniczyć wszystkie elementy metalowe lub wykonane z innych metali (pokrywy włazów, podłączenia elektryczne, itp.) w celu uniknięcia zakłóceń na kablu obwodowym.**



Jeżeli wewnątrz lub na zewnątrz strefy roboczej znajduje się przeszkoda, np. krawężnik, ściana lub murek, zamontować przewód obwodowy w odległości co najmniej 35 cm (13,78 ") od przeszkody; jeżeli chcemy uniknąć kolizji robota, zamontować przewód obwodowy w odległości co najmniej 40 cm (15,75 "). Ewentualne wykoszenie trawy w miejscu z osłoniętą krawędzią, gdzie nie będzie operował robot, może zostać wykończony przy pomocy podkaszarki krawędziowej lub przycinarki do żywopłotów.



Jeżeli wewnątrz lub na zewnątrz strefy roboczej znajduje się kwiatnik, ogrodzenie lub drzewo z wystającymi korzeniami, mały rowek o szer. 2-3 cm lub mały krawężnik o szer. 2-3 cm, należy ułożyć kabel obwodowy w odległości przynajmniej 30 cm (11,81 ") w celu uniknięcia ich uszkodzenia przez robota lub po to, by robot nie został uszkodzony przez znajdujące się przeszkody. Ewentualne wykoszenie trawy na obszarze, gdzie nie będzie operował robot, może zostać wykończony przy pomocy podkaszarki krawędziowej lub przycinarki do żywopłotów.

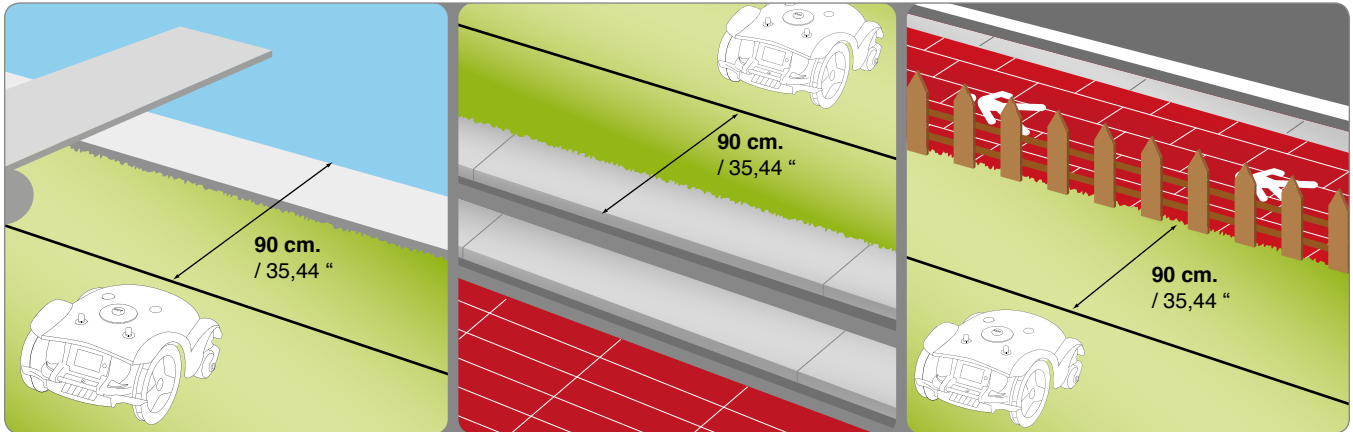


Jeżeli wewnątrz lub na zewnątrz strefy roboczej znajduje się basen, oczko wodne, urwisko, dół, schodek lub droga publiczna, które nie są chronione lub chronione łatwym do sforsowania ogrodzeniem, zamontować przewód obwodowy na wysokości co najmniej 90 cm (35,43"). Aby zamontować przewód obwodowy możliwie jak najbliżej krawędzi strefy cięcia, jeżeli jest to obszar publiczny, zamontować trudne do sforsowania ogrodzenie, a w pozostałych przypadkach ogrodzenie o wysokości co najmniej 15 cm. Umożliwi to przeprowadzenie przewodu obwodowego z przestrzeganiem odległości zalecanych w poprzednich punktach.



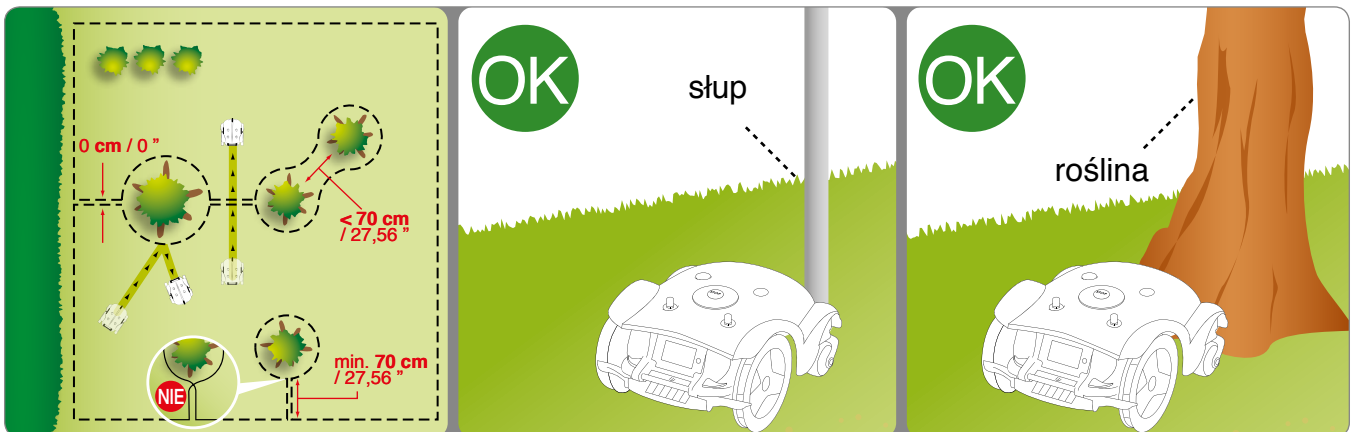
**Ważne**

**Rygorystyczne przestrzeganie odległości i nachyleń zamieszczonych w specyfikacjach zapewnia optymalną instalację i dobre funkcjonowanie robota. Gdyby występowały nachylenia lub śliski teren, należy zwiększyć odległość o przynajmniej 30 cm. / 11,81".**



Jeżeli wewnątrz strefy pracy znajdują się przeszkody wytrzymałe na uderzenia, takie jak na przykład drzewa, krzewy lub słupy, które nie mają ostrych krawędzi, nie ma potrzeby ich odgraniczania. Robot uderzy w przeszkodę i zmieni kierunek. Jeżeli chcemy, by robot nie uderzał w przeszkody i dla jego bezpiecznej i cichszej pracy, zaleca się odgraniczenie wszystkich nieruchomych przeszkód. Przeszkody lekko pochylone, takie jak wazon z kwiatami, kamienie lub drzewa z wystającymi korzeniami, muszą zostać odgraniczone w celu uniknięcia ewentualnych uszkodzeń ostrza tnącego i uszkodzeń wywołanych przez same przeszkody. W celu odgraniczenia przeszkody, wychodząc z najbardziej zewnętrznego punktu obwodu, jak najbliższego w stosunku do obiektu, który ma być odgraniczony, należy ułożyć kabel obwodowy aż do przeszkody, owinąć go, zachowując prawidłowe odległości opisane w poprzednich punktach i znów poprowadzić kabel wzdłuż poprzedniej trasy. Ułożyć kabel prowadzący i powrotny, tak by zachodziły na siebie pod nitem, w tym przypadku robot wyjdzie poza granicę kabla obwodowego. Dla prawidłowej pracy robota minimalna długość kabla obwodowego zachodzącego na siebie musi wynosić 70 cm (27,56"), co pozwoli robotowi na prawidłowe przemieszczanie się.

PL



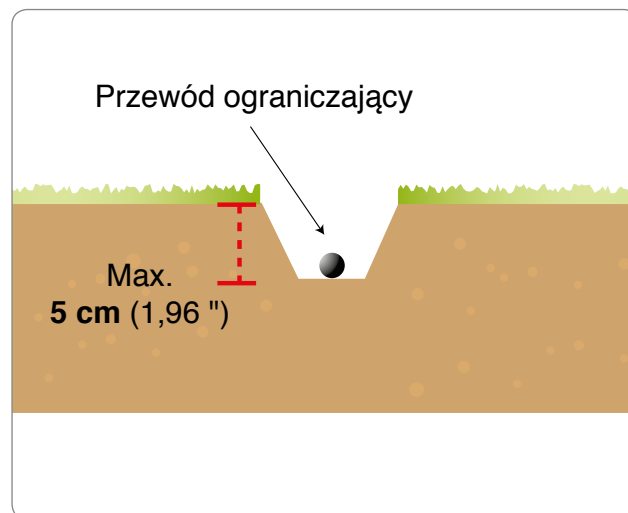
## INSTALACJA KABLA OBWODOWEGO

Kabel obwodowy może być zakopany w ziemi lub poprowadzony na gruncie. W przypadku, gdy ma się do dyspozycji maszynę do układania kabla, jest preferowane zakopanie go w ziemi, co zapewni większe zabezpieczenie tegoż kabla. W przeciwnym wypadku należy poprowadzić kabel po gruncie, stosując odpowiednie nity, tak jak opisano poniżej.



### Ważne

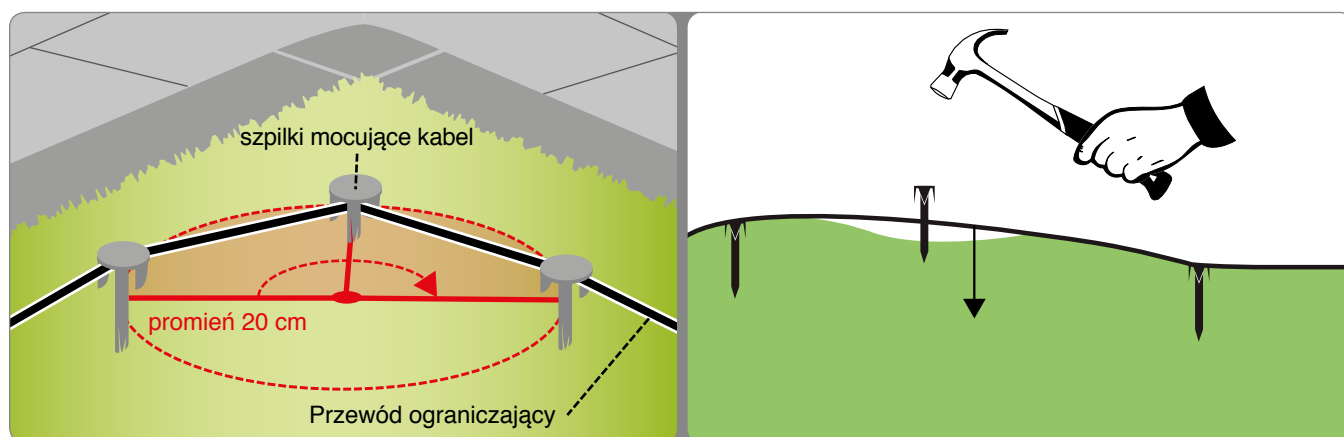
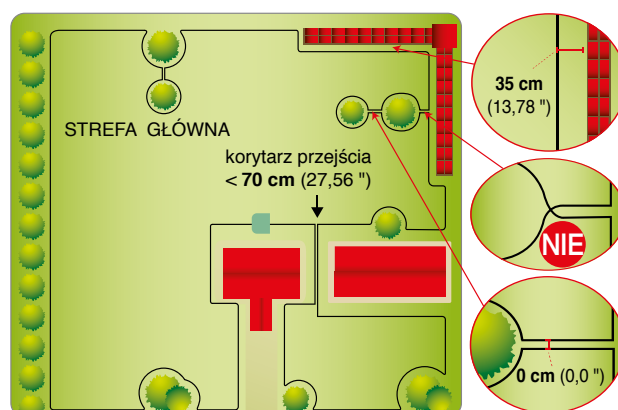
**Należy rozpocząć układanie kabla obwodowego od strefy instalacji stacji ładującej i pozostawić kilka metrów więcej, by potem przyciąć go na wymiar w końcowej fazie przyłączenia do zespołu.**



### Kabel układany na gruncie

Skosić bardzo nisko trawę przy pomocy podkaszarki krawędziowej lub przycinarki do żywopłotów wzdłuż całej trasy, na której zostanie ułożony kabel. W ten sposób będzie łatwiej ułożyć kabel mający styczność z gruntem i uniknąć przecięcia kabla lub uszkodzenia jego izolacji przez ostrze tnące.

- Umieścić kabel w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara wzdłuż całej trasy i przymocować go przy pomocy odpowiednich nitów rozmieszczonych w odległości około 100 cm (39,37 "). Kabel musi stykać się z terenem. Pozwoli to na uniknięcie uszkodzenia kabla przez robota zanim trawa urośnie i przykryje kabel.
  - W fazie układania kabla obwodowego należy przestrzegać kierunku obrotu dookoła kwiatników, który musi odbywać się w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara.
  - Na odcinkach nieprostoliniowych należy przymocować kabel, tak aby nie ulegał on skruceniu, i aby jego krzywizna była prawidłowa (promień 20 cm).



### Kabel zakopany w ziemi

- Wykopać w terenie regularny rowek (około 2÷3 cm (0,787÷ 1,181")).
- Umieścić kabel w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara, wzdłuż całej trasy na głębokości kilku centymetrów. Nie zakopywać kabla na głębokości powyżej 5 cm, aby nie zmniejszyć jakości i intensywności sygnału przechwytywanego przez robota.
- Podczas układania kabla, o ile to jest potrzebne, należy unieruchomić go w paru punktach przy pomocy odpowiednich nitów, po to by utrzymać go w odpowiednim położeniu podczas przykrywania go ziemią.
- Ponownie przykryć cały kabel ziemią i sprawić, by pozostał napięty w ziemi.

Łączenie kabla obwodowego.

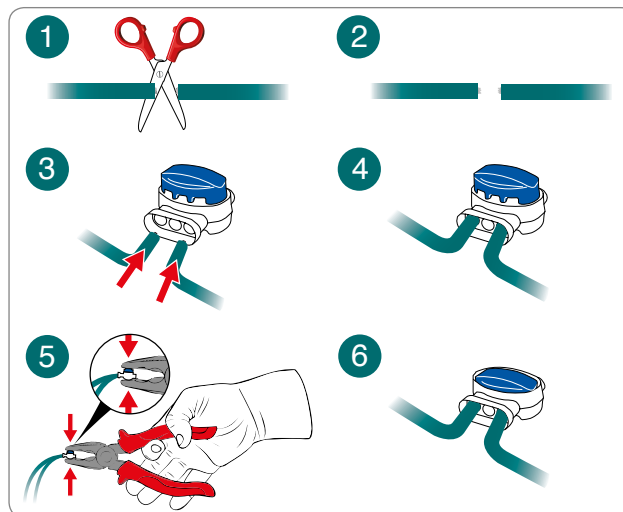
Gdy dla zakończenia instalacji jest potrzebny drugi kabel obwodowy stosować wyłącznie złącze oryginalne.

Wsunąć wszystkie końcówki kabla do złącza i sprawdzić, czy kable zostały całkowicie włożone do złącza tak, aby ich końcówki były widoczne po drugiej stronie. Przy użyciu kleszczy nacisnąć do oporu przycisk znajdujący się na górnej stronie.



### Ważne

- Stosować wyłącznie złącza oryginalne, które gwarantują bezpieczne i wodoszczelne połączenie elektryczne.
- Nie stosować taśmy izolacyjnej ani innych połączeń, które nie zapewniają prawidłowego połączenia (końcówki kablowe, zaciski), ponieważ wilgoć gleby po pewnym czasie doprowadza do oksydacji i uszkodzenia kabla obwodowego.



## INSTALACJA STACJI ŁADUJĄCEJ I ZASILACZA



### Środki ostrożności - Ostrzeżenie

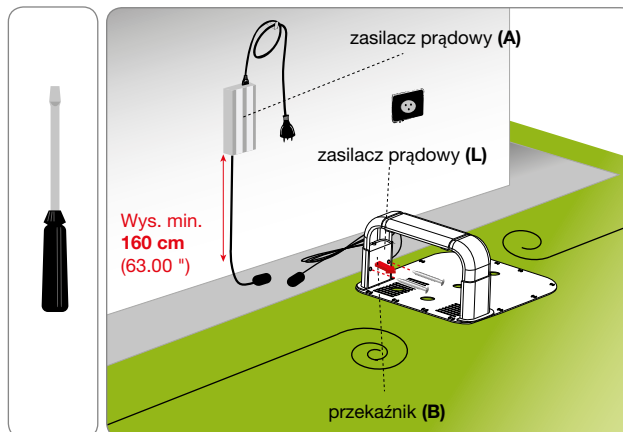
Przed wykonaniem jakiegokolwiek czynności należy odłączyć zasilanie elektryczne ogólne.

Należy umiejscowić zasilacz w strefie niedostępnej dla dzieci. Na przykład na wysokości wyższej niż 160 cm. (63.00 ").

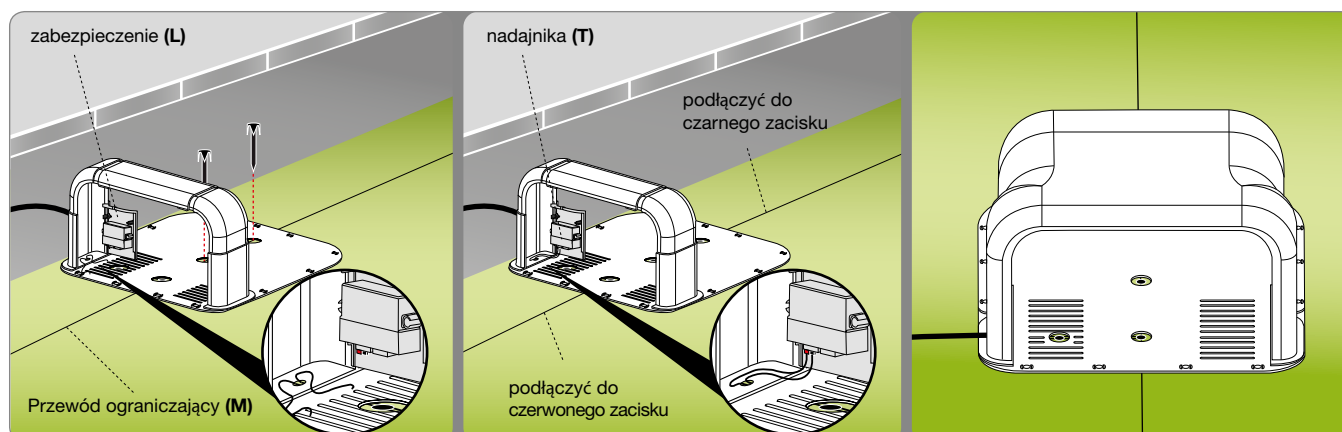
Kabel prowadzący do stacji ładowania nie może być skracany lub wydłużany. Nadmierną ilość kabla należy nawinąć w formie 8, jak to zostało pokazane na rysunku.

Drut obwodowy użyty do montażu nie może znajdować się na wysokości mniejszej, niż 50 m. Skontaktować się z najbliższym centrum serwisowym.

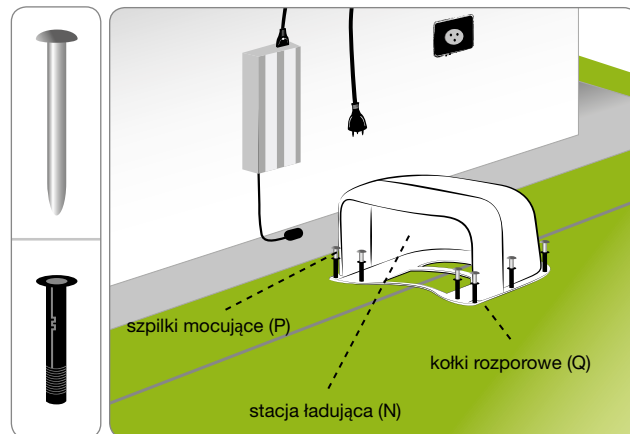
1. Zdemontować zabezpieczenie (L).
2. Umieścić bazę we wcześniej określonej strefie.
3. Wprowadzić kabel obwodowy (m) wzdłuż szyn w stacji ładowającej.
4. Podłączyć przewód wejściowy u podstawy czerwonego zacisku nadajnika (T). Podłączyć przewód wyjściowy u podstawy czarnego zacisku.



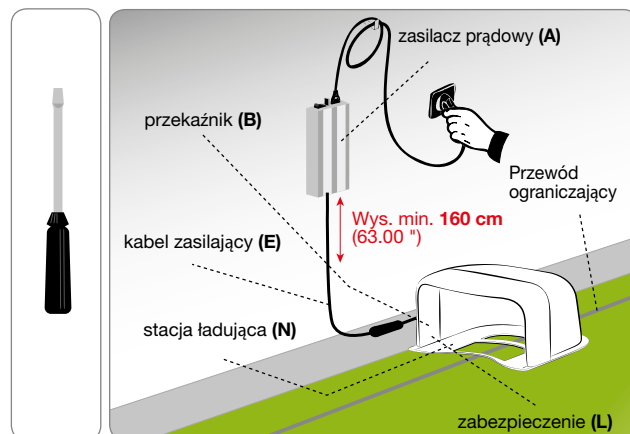
Zaciski można wykorzystywać wyłącznie do podłączenia oryginalnego drutu obwodowego.



5. Przymocować bazę (N) do gruntu za pomocą odpowiednich nitów (P). Jeżeli to jest konieczne, przymocować bazę za pomocą kołków rozporowych (Q).



6. Zainstalować zasilacz (A).
7. Przyłączyć kabel zasilający (E) stacji ładującej (N) do zasilacza (A).
8. Włożyć wtyczkę zasilacza (A) do gniazda elektrycznego.
9. Jeżeli dioda LED przekaźnika miga, podłączenie jest prawidłowe. W przeciwnym wypadku należy zidentyfikować nieprawidłowość (patrz "Wyszukiwanie uszkodzeń").
10. Zamontować zabezpieczenie (L).



## ZALECENIA DOTYCZĄCE REGULACJI



## Ważne

Użytkownik musi wykonywać regulacje zgodnie z procedurami opisanymi w instrukcji obsługi. Nie należy wykonywać jakichkolwiek regulacji, o ile nie są wyraźnie wskazane w instrukcji obsługi. Wszelkie regulacje specjalne, nie wskazane wyraźnie w instrukcji obsługi, mogą być przeprowadzane jedynie przez personel z Autoryzowanych Centrów Serwisowych Producenta.

## REGULACJA WYSOKOŚCI ŚCINANIA

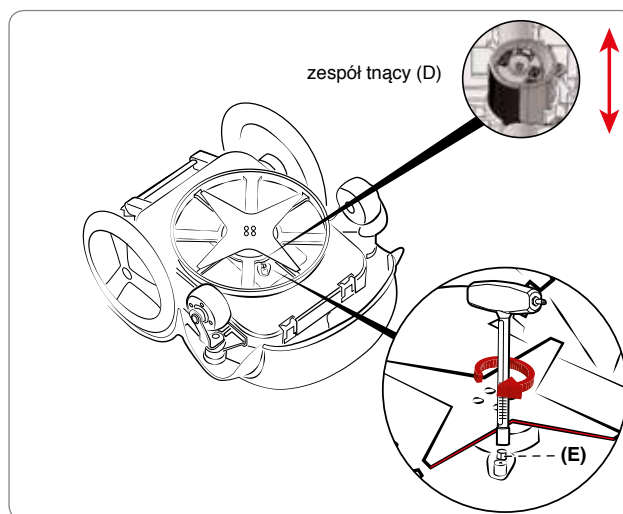
Przed ustawieniem wysokości ścinania przez ostrze należy upewnić się, czy robot został bezpiecznie zatrzymany (patrz „Bezpieczne zatrzymanie robota”).



## Ważne

Należy używać rękawic ochronnych, aby zapobiec zranieniu rąk.

1. Należy odwrócić robota i ustawić go tak, aby nie uszkodzić maski silnika.
2. Obrócić przy pomocy odpowiedniego klucza strzeмиę (E) w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara
3. podnieść lub obniżyć zespół tnący (D) w celu określenia pożądanej wysokości ścinania. Wartość można zmierzyć przy pomocy stopniowanej skali znajdującej się na kluczu będącym na wyposażeniu.



## Ważne

Nie należy użytkować robota do koszenia, gdy trawa znajduje się na wysokości wyższej niż 1 cm (0,40 ") w stosunku do ostrza tnącego. Należy zmniejszać wysokość ścinania stopniowo. Zaleca się zmniejszanie wysokości ścinania o mniej niż 1 cm (0,40 ") co 1÷2 dni aż do uzyskania idealnej wysokości.

4. Po zakończeniu regulacji obrócić w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara strzeмиę (E).
5. Przekręcić robota z powrotem do położenia roboczego.



**Ważne**

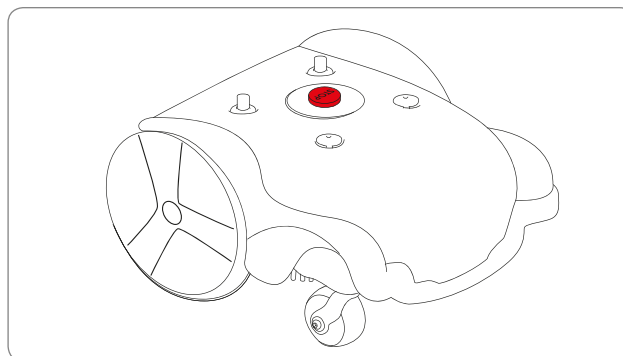
- **Przed pierwszym użytkowaniem robota należy dokładnie przeczytać instrukcje obsługi i upewnić się, że zostały prawidłowo zrozumiane, w szczególności czy zostały prawidłowo zrozumiane informacje dotyczące bezpieczeństwa.**
- **Wykorzystywać wyłącznie do użytku przewidzianego przez producenta. Nie dokonywać ingerencji w żadne z urządzeń w celu uzyskania wydajności innej, niż operacyjna.**
- **Nie używać robota i jego końcówek obwodowych w niekorzystnych warunkach pogodowych, zwłaszcza podczas wyładowań atmosferycznych.**

**OPIS PANELU STEROWANIA I WIDOK OGÓLNY MENU**

Rysunek przedstawia pozycję i funkcję poleceń znajdujących się w obudowie bocznej maszyny.



**STOP.**  
Nacisnąć, aby bezpiecznie zatrzymać kosiarkę. Stosować w przypadku zagrożenia i do wykonywania czynności konserwacji robota.



Umieszczony po prawej stronie wyświetlacza, pozwala na włączanie i wyłączanie robota.



Wskazuje stan odbiornika pozycji GPS.



Wskazuje stan odbiornika bluetooth.



Wskazuje stan odbiornika pozycji GPS do transmisji danych.



Wskazuje poziom ładowania akumulatora.



Informacje dotyczące robota. Zainstalowana wersja i informacje dotyczące czasów i cykli roboczych.



Home. Uzyskuje dostęp do menu użytkownika.



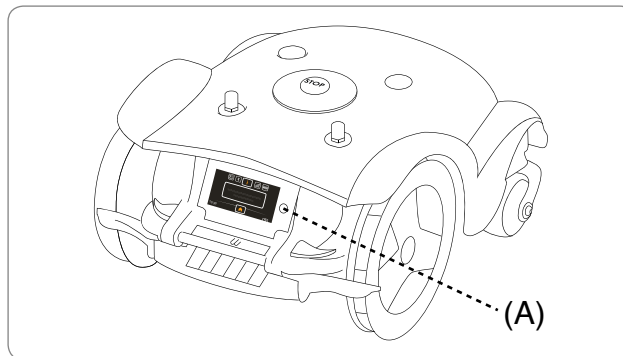
Help na linii: Wskazuje krótki opis funkcji dostępnych na stronie.



Wraca do poprzedniego poziomu.



Potwierdza czynność.



## Robot w stacji ładowania



### "Praca"

Natychmiastowe rozpoczęcie cyklu roboczego. Gdy robot jest w trakcie ładowania, możliwy jest wybór obszaru roboczego i powrotu do stacji ładowania.



Pracuje natychmiast.



Pozwala na ustawienie obszaru roboczego i godziny powrotu do stacji ładowania.



### "Przerwa"

Robot przerywa programowanie automatyczne. Jest możliwe wskazanie dnia tygodnia, w którym wznowia cykl automatyczny. Aby przerwać pracę przez ponad tydzień, należy wyłączyć robota.



### "Ustawienia"

Pozwala na zaprogramowanie robota. Patrz rozdział "Ustawianie menu - Tryb programowania"



## Robot w ogrodzie



### "Powrót"

Wraca natychmiast do stacji ładowania.



Wraca do stacji ładowania i wznowia następny cykl roboczy według zaprogramowania.



Wraca do stacji ładowania i zostaje tam do dnia i godziny wybranego tygodnia.



### "Praca"

Pozwala na wybranie specjalnych funkcji roboczych.



Wznawia pracę.



Pracuje w wybranym obszarze, aż do godziny możliwej do ustawienia.



Pracuje w obszarze zamkniętym.



Wyjdz. Robot nie pracuje w ustawionym promieniu. (funkcja dostępna w modelach wyposażonych w odbiornik GPS)



Wykonuje spiralę, w celu optymalizacji cięcia w obszarze, w którym znajduje się robot.



### "Ustawienia"

Pozwala na zaprogramowanie robota. Patrz rozdział "Ustawianie menu - Tryb programowania"





---

## IMPOSTAZIONE INIZIALE

---

Podczas pierwszego uruchomienia robota, jest wyświetlana strona dotycząca ustawień początkowych, pozwalająca na ustawienie języka, daty, godziny i niektórych parametrów głównych dotyczących robota.

- Ustawić robota w stacji ładowania
- Nacisnąć przycisk włączania ON/OFF.
- Przed rozpoczęciem pracy należy zawsze przeczytać instrukcje dotyczące bezpieczeństwa!
- Ustawić preferowany język
- Ustawić datę w formacie DD/MM/RRRR i godzinę w formacie 24 godzin
- Wykonać procedurę opisaną na wyświetlaczu w celu pierwszej konfiguracji robota

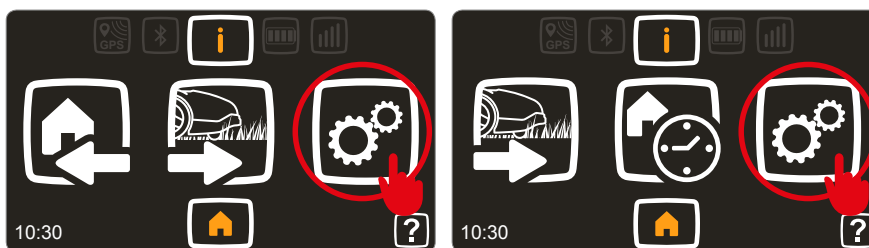
Procedura ustawiania daty i godziny jest zakończona. Wejść do procedury ustawienia menu użytkownika, aby zmienić lub skonfigurować parametry działania robota na podstawie cech obszaru di cięcia.

---

## ACCESSO AL MENU

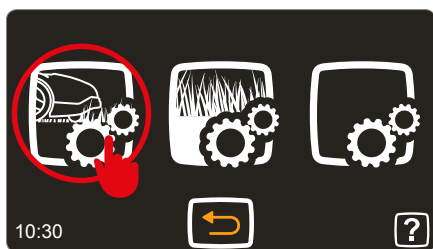
---

Wejść do menu użytkownika, aby ustawić parametry instalacji i działania robota. Aby wejść do menu użytkownika, należy nacisnąć , gdy robot znajduje się w stacja ładowania, nacisnąć STOP gdy robot działa na trawie.



Nacisnąć przycisk ustawiania , aby wejść do menu użytkownika.

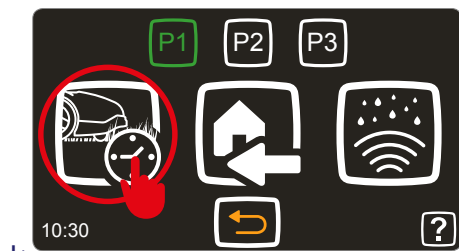
## Programowanie robota



### Ważne


- Aby w najlepszy sposób wykorzystać robota, zaleca się zaprogramowanie robota do codziennej pracy.
- W przypadku gdy jest niezbędne ustawienie więcej niż jednego obszaru roboczego, zaleca się zastosowanie przy programowaniu co najmniej dwóch zakresów godzin, aby zwiększyć częstotliwość cięcia w obszarach.

## Ustawienie licznika roboczego

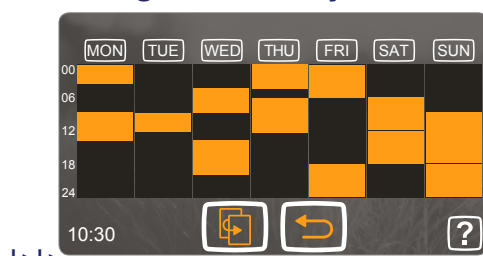


Nie jest możliwe ustawienie 3 różnych profili roboczych, które mogą być stosowane w szczególnych momentach, np. gdy chcemy zastosować kosiarkę, dla celów innych niż tych codziennych.

Ostatni ustawiony profil zostaje oznaczony innym kolorem i jest profilem aktywnym podczas działania robota w trybie automatycznym.



Nacisnąć kilka razy przycisk , aby wrócić do głównego menu.

## Program roboczy



Dla każdego dnia tygodnia istnieje możliwość ustawienia do 4 zakresów godzin.

Nacisnąć obszar wyświetlacza odpowiadający dniowi, który chcemy ustawić, następnie przejść do programowania zakresu godzin.

UWAGA: Jeżeli chcemy skopiować ustawienie z innego dnia, należy wybrać symbol , następnie dzień, który chcemy skopiować, a potem każdy dzień, do którego chcemy zastosować kopię. Zakończyć, naciskając ponownie .

## Programowanie dnia



Dla każdego zakresu godzin pracy (T1, T2, T3, T4) ustawić godzinę rozpoczęcia, zakończenia i w jakich obszarach może pracować robot.

**Zakresy godzin T1, T2, T3, T4 nie mogą się nakładać, robot wykluczy godzinę, która będzie w konflikcie z inną godziną.**

“Cięcie brzegów”. Gdy ta funkcja jest włączona, robot rozpoczyna cykl roboczy od cięcia trawy wzdłuż brzegu. Zaleca się stosowanie tej funkcji dwa razy w tygodniu.

Na przykład, ustawiając:

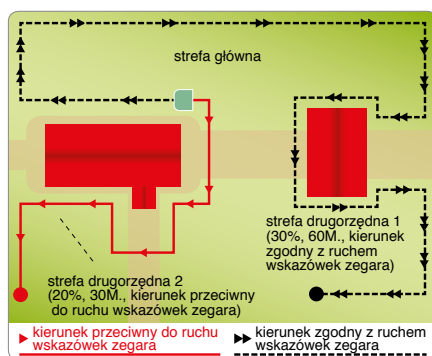
T1: 09:00 - 11:00, A1, A2, A3, A4

T2: 15:00 - 17:00, A1, A2

Robot w godzinach 15:00-17:00 będzie próbować wykonać cykl roboczy wyłącznie w obszarze A1 lub A2.

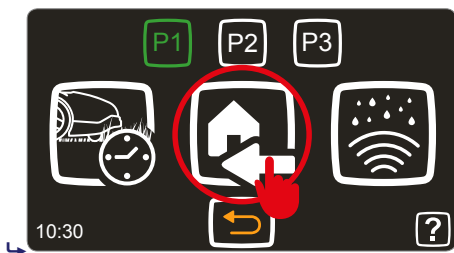
**Aby dotrzeć do obszarów roboczych, aby powrócić do stacji ładowania lub pracując przypadkowo, robot może wejść także do obszaru A3 i A4.**

Ustawienie zakresu godzin pracy robota jest podstawą dla prawidłowego działania produktu. Wiele parametrów ma wpływ na konfigurację zakresu godzin pracy, jak np. liczba obszarów, wydajność akumulatora, jakość trawnika, rodzaj trawy itp. Ogólnie należy zwiększyć liczbę godzin pracy, w przypadku ogrodów posiadających więcej niż jeden obszar, ogrodów z wieloma przeszkodami i w przypadku skomplikowanych obszarów. Podajemy tabelkę przydatną do pierwszej konfiguracji.

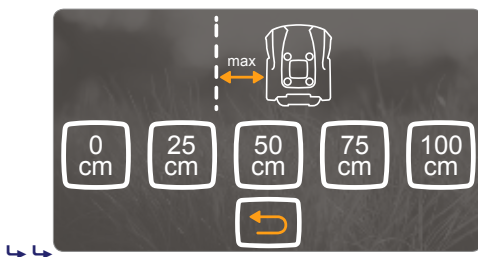


Model	m <sup>2</sup> (ft <sup>2</sup> )	T1	T2	T3	T4
Autoclip 528 S	500 (5380)	10:00 12:00			
	800 (8608)	10:00 13:00			
	1200 (12912)	10:00 12:00	14:30 17:00		
	2000 (21520)	10:00 13:00	16:00 19:00		
	2600 (27976')	09:00 11:30	14:00 16:30	19:00 21:30	
Autoclip 530 SG	500 (5380)	10:00 11:30			
	2000 (21520)	10:00 12:30	15:00 17:00		
	2600 (27976')	10:00 13:00	16:00 18:30		
	3200 (34432 ')	09:00 11:30	14:00 16:30	19:00 21:00	

## Powrót do bazy



Ustawia odległość robota od przewodu obwodowego podczas powrotu do stacji ładowania.



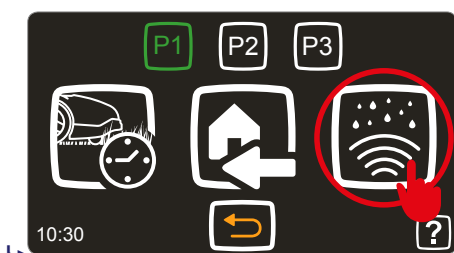
“0 cm”. Ustawienie zalecane dla ogrodów o skomplikowanej strukturze, z wieloma przeszkodami w pobliżu przewodu obwodowego i z wąskimi przejściami. Robot ustawi koła wzdłuż przewodu obwodowego podczas powrotu do stacji ładowania.

**!** Instalacja przewodu obwodowego musi zostać wykonana według metody “Na przewodzie”, patrz rozdział “sposób powrotu do stacji ładowania”.

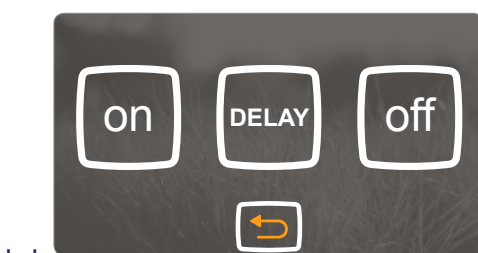
Za pomocą pozostałych parametrów, robot utrzyma ustawioną odległość od przewodu obwodowego dla powrotu do stacji ładowania. Opcja zalecana w obszarach o ostrych zboczach i/lub ogrodach wolnych od uderzeń w pobliżu przewodu obwodowego.

**!** Instalacja przewodu obwodowego musi zostać wykonana według metody “V-meter”, patrz rozdział “sposób powrotu do stacji ładowania”.

## Czujnik deszczu



Ustawia zachowanie robota, gdy czujnik rozpoznaje deszcz.

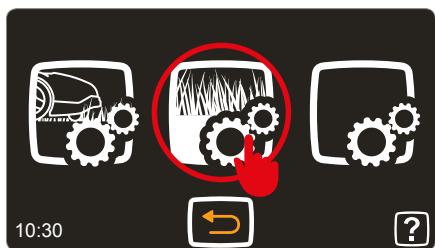


**ON:** przy rozpoznaniu deszczu, robot wraca do stacji ładowania. Kończąc cykl ładowania, robot wznowia normalne działanie w trybie automatycznym, jeżeli czujnik nie rozpoznaje deszczu.

**DELAY:** po rozpoznaniu deszczu, robot wraca do stacji ładowania i pozostaje tam na czas, który zostanie ustawiony na następnej stronie po naciśnięciu polecenia “Delay”.

**OFF:** Czujnik deszczu jest wyłączony.

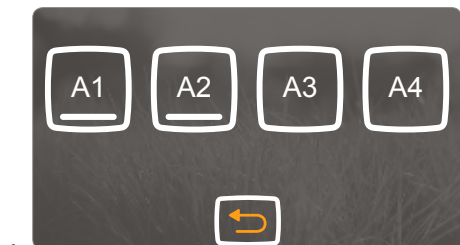
## Ustawienie ogrodów



Ustawia cechy obszaru do cięcia.

**!** w ogrodach składających się z jednego obszaru, należy ustawić co najmniej jeden obszar.

## Ustawienie obszaru roboczego

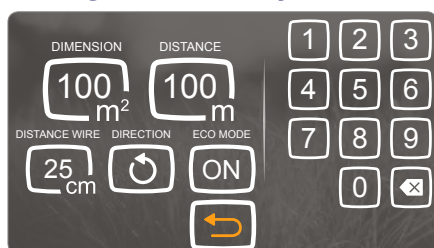


Jest możliwe ustawienie do 4 obszarów.

Nacisnąć obszar, który chcemy skonfigurować.

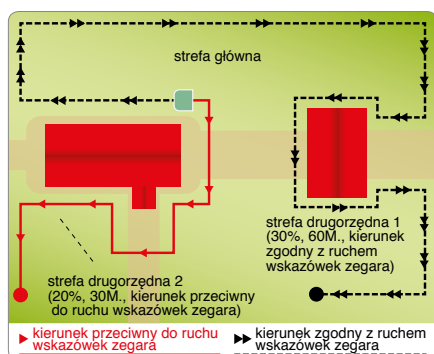
W celu wyłączenia obszaru, należy ustawić wymiar na 0 m<sup>2</sup>.

## Program roboczy



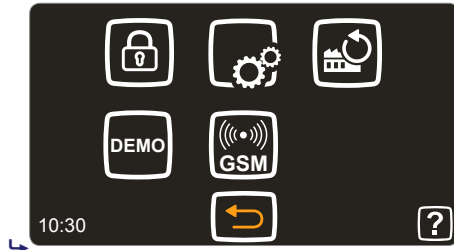
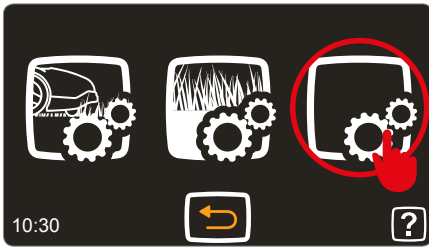
Dla każdego obszaru ogrodu należy ustawić:

- **Wymiar.** Wymiar w m<sup>2</sup> obszaru roboczego.
- **Odległość.** Niezbędna odległość, aby robot dotarł do obszaru, podążając za przewodem obwodowym. Zaleca się wziąć jako punkt odniesienia odległość znajdującą się w połowie drogi obszaru roboczego, aby mieć pewność, że robot rozpoczął pracę w wymaganym obszarze. Ustawiając wartość 0 dla obszaru, gdzie jest ustawiona stacja ładowania.
- **Kierunek.** Najkrótszy kierunek, aby osiągnąć obszar roboczy. Kierunek może być zgodny lub przeciwny do ruchu wskazówek zegara. Robot po wyjściu ze stacji ładowania będzie podążał za przewodem w ustawionym kierunku.
- **Odległość przewodu.** Odległość robota od przewodu obwodowego, aby osiągnąć obszar roboczy. Ustawić 8cm w ogrodach o skomplikowanej strukturze, z wieloma przeszkodami w pobliżu przewodu obwodowego i/ lub z wąskimi przejściami.
- **ECO Mode.** Jeżeli jest włączony i robot odczyta, że powierzchnia trawnika jest skoszona, zmniejszy czas pracy w tym obszarze, aby przejść do następnej czynności.



## Ustawienia ogólne

Ustawienia ogólne.



Ochrona. Pozwala na włączanie/wyłączenie/zmianianie KODU PIN robota.

Aby ustawić lub zmienić hasło, należy najpierw wprowadzić KOD PIN, a następnie wprowadzić nowy KOD PIN. W momencie zakupu, hasło wprowadzone przez producenta to "0000".

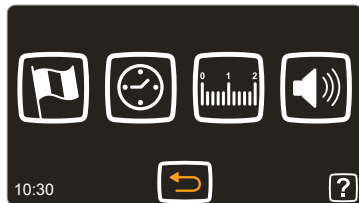
**⚠ Aby nie zapomnieć hasła, zalecamy wybór kombinacji łatwej do zapamiętania.**



Łączność. (Wyłącznie w niektórych modelach) Pozwala zmieniać parametry dotyczące łączności.



Ustawienia Ogólne.



- Ustawienie języka wyświetlania z menu użytkownika i wiadomości.
- Ustawienie daty i godziny robota.
- Ustawienia jednostki miary odległości i obszarów.
- Włącza/wyłącza sygnalizację akustyczną robota.



Funkcja pozwalająca na sprawdzenie podstawowego działania robota. Po uruchomieniu, robot wykona serię funkcji koszenia, aby sprawdzić działanie. Aby powrócić do działania w trybie automatycznym, należy ponownie wejść w ustawienia i wyłączyć funkcję demo.



Przywrócenie ustawień fabrycznych.

**⚠ Wszystkie konfiguracje zostaną utracone, będzie niezbędna ponowna konfiguracja robota i ogrodu. Ustawiony PIN CODE nie zostanie przywrócony do wartości fabrycznej.**

## WPROWADZENIE DO UŻYTKOWANIA – TRYB AUTOMATYCZNY

Uruchomienie cyklu automatycznego ma miejsce przy pierwszym wprowadzeniu do eksploatacji lub po długim okresie nieaktywności.

1. Sprawdzić, czy powierzchnia trawiasta trawnika do koszenia ma wysokość odpowiednią dla prawidłowej pracy robota (patrz właściwości techniczne).
2. Wyregulować wysokość ścinania (patrz regulacja wysokości ścinania).
3. Sprawdzić, czy strefa pracy została prawidłowo odgraniczona i czy nie występują utrudnienia w prawidłowym funkcjonowaniu robota, zgodnie ze wskazaniami zawartymi w podrozdziale “Przygotowanie i odgraniczanie stref pracy” i następujących.
4. Umieścić robota wewnątrz stacji ładującej.
5. Nacisnąć przycisk ON/OFF i odczekać kilka sekund na kompletne włączenie się robota. Stosować się do instrukcji na wyświetlaczu i wprowadzić hasło, jeżeli jest wymagane.
6. Jeżeli robot jest uruchamiany po raz pierwszy, należy wykonać programowanie. Jeżeli natomiast robot jest uruchamiany po długim okresie nieaktywności, należy sprawdzić, czy zaprogramowane funkcje odpowiadają rzeczywistemu stanowi powierzchni do koszenia (np. dodanie basenu, roślin, itp.) (patrz “Tryb programowania”).
7. Po kilku sekundach na wyświetlaczu pojawia się komunikat „LADOWANIE”.
8. Robot zaczyna kosić trawnik zgodnie z zaprogramowanymi trybami.
9. Upewnić się, czy w ogrodzie nie ma dużych kałuż pozostałych po obfitych opadach deszczu. W takim przypadku należy osuszyć strefę lub upewnić się, że robot jest w stanie “Pauza”.

## BEZPIECZNE ZATRZYMANIE ROBOTA

Może być potrzebne zatrzymanie robota w czasie użytkowania. W normalnych warunkach robot jest zatrzymywany za pomocą klawisza “STOP”. W warunkach zagrożenia lub w celu wykonania czynności konserwacyjnych należy zatrzymać go w bezpieczny sposób po to, by uniknąć zagrożenia niepodziwanego uruchomienia się ostrza tnącego. Nacisnąć przycisk “STOP”, a następnie przycisk ON/OFF. Wysunąć wtyczkę zasilania z gniazda elektrycznego



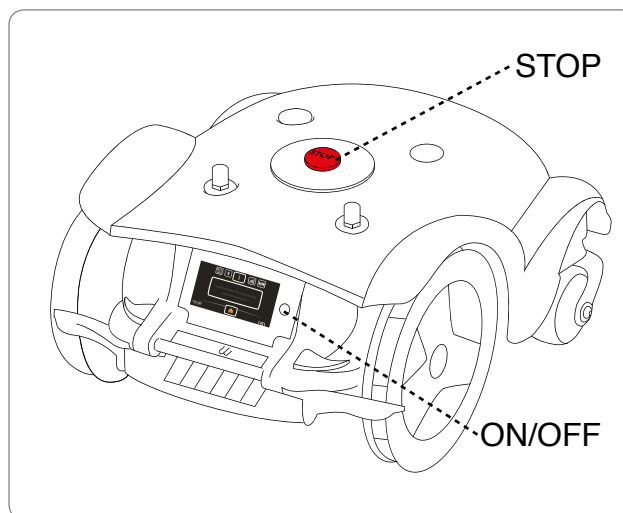
### Ważne

**Bezpieczne zatrzymanie robota jest konieczne do wykonania czynności konserwacyjnych i naprawczych (np.: wymiana ostrza tnącego, operacje związane z czyszczeniem itp.).**

W celu uruchomienia robota, należy wykonać następujące czynności:

- umieścić robota wewnątrz strefy koszenia;
- nacisnąć przycisk ON/OFF, aby włączyć robota i wykonać ponownie procedurę uruchomienia.

Jeśli robot został uruchomiony poza strefą koszenia, silnik noża nie włącza się i po krótkim poszukiwaniu sygnału na wyświetlaczu robota ukazuje się komunikat “POZA GRANICA”. Nacisnąć na przycisk “ON/OFF”, umieścić robota wewnątrz strefy koszenia i ponownie wykonać procedurę uruchomienia.



## AUTOMATYCZNY POWRÓT DO STACJI ŁADUJĄCEJ

Robot kończy cykl pracy kiedy zaistnieją poniżej wyszczególnione warunki:

- **zakończenie rozkładu pracy:** po zakończeniu rozkładu pracy, robot automatycznie powraca do stacji ładującej i zacznie funkcjonować zgodnie z zaprogramowanymi trybami (patrz “Tryb programowania”);
- **deszcz:** jeśli funkcja jest aktywna, w przypadku deszczu robot wraca automatycznie do stacji ładowania, po czym powraca do działania zgodnie z zaprogramowanym trybem patrz;
- **akumulatory do ponownego naładowania:** robot automatycznie powraca do stacji ładującej;
- **Eco Mode** (tylko dla niektórych wersji, patrz “Dane techniczne): czujnik wykrywa skoszony trawnik, robot powraca do stacji ładującej i zacznie funkcjonować zgodnie z zaprogramowanymi trybami (patrz “Tryb programowania”).



## UŻYTKOWANIE ROBOTA W OBSZARACH ZAMKNIĘTYCH NIE WYPOSAŻONYCH W STACJĘ ŁADOWANIA

Uruchomienie robota w trybie strefa zamknięta, musi być wykonane do koszenia obszarów zamkniętych, obszarów wyznaczonych przewodem obwodowym i bez stacji ładowania.



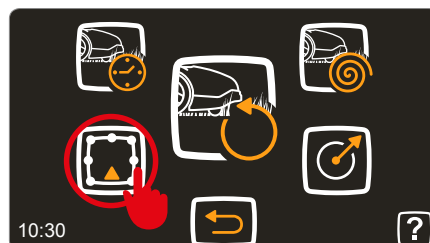
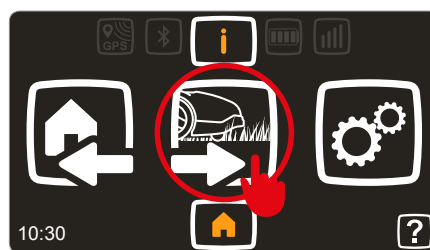
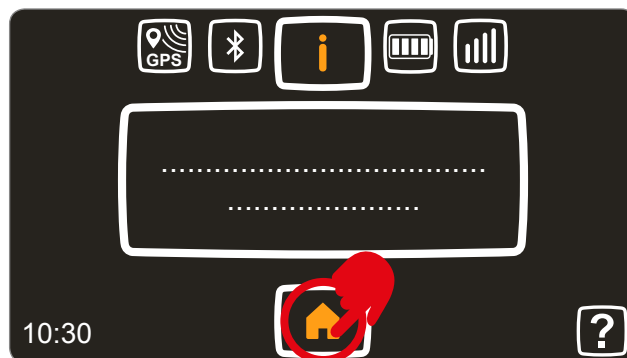
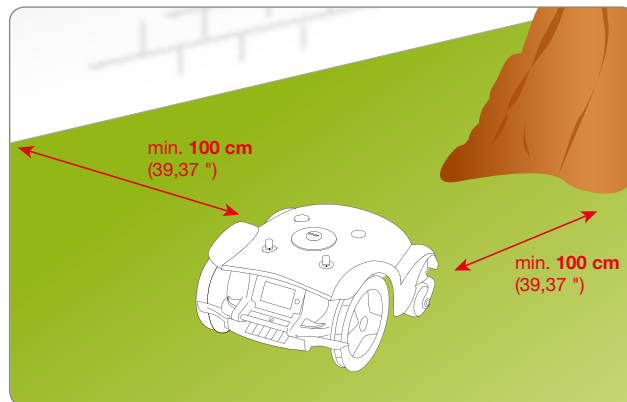
### Ostrożność - Ostrzeżenie

**Przenieść robota, stosując odpowiedni uchwyt. Należy unikać przytrzymywania robota za korpus i zawsze korzystać z odpowiedniego uchwytu.**

1. Ustawić robota w obszarze roboczym w odległości wynoszącej co najmniej 100 cm (39,37 ") od przewodu obwodowego i od wszelkich innych przeszkód.
2. Nacisnąć przycisk ON/OFF i odczekać kilka sekund na kompletne włączenie się robota. Stosować się do instrukcji na wyświetlaczu i wprowadzić hasło, jeżeli jest wymagane.
3. Nacisnąć przycisk 
4. Wybrać przycisk "strefa zamknięta". 
5. Ustawić godzinę zakończenia pracy i wybrać "OK"

Po zakończeniu pracy, zatrzymać robota w bezpiecznych warunkach (patrz „Bezpieczne zatrzymywanie robota”) i przenieść ponownie do obszaru, gdzie znajduje się stacja ładowania.

Przywrócić normalne działanie robota, jak opisano w rozdziale "URUCHOMIENIE MASZINY-TRYB AUTOMATYCZNY"



PL

## WIZUALIZACJA WYŚWIETLACZA W FAZIE PRACY

Podczas gdy kosiarka do trawy pracuje, na wyświetlaczu zostają wyświetlone następujące dane:

- prędkość robota;
- prędkość noża tnącego;
- stan naładowania baterii wyrażony w %.

Gdy kosiarka jest w trakcie ładowania, na wyświetlaczu pojawia się stan ładowania.

Jeżeli kosiarka do trawy znajduje się poza rozkładem pracy, na wyświetlaczu zostanie wyświetlony dzień i rozkład rozpoczęcia pracy.



## PRZEDŁUŻONY CZAS NIEAKTYWNOŚCI I PONOWNE WPROWADZENIE DO UŻYTKU

W przypadku dłuższego nieużywania robota i przed rozpoczęciem sezonu, konieczne jest przeprowadzenie serii czynności w celu zapewnienia jego prawidłowego funkcjonowania podczas jego ponownego użycia.

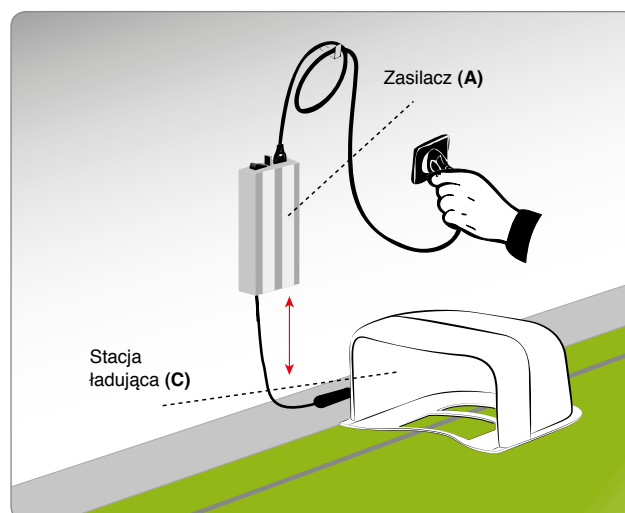
1. Naładować całkowicie akumulator przed zimowym garażowaniem. Przeprowadzać ładowanie akumulatora przynajmniej co 5 miesięcy.
2. Wykonać zaplanowaną konserwację za pośrednictwem autoryzowanego sprzedawcy. Takie środki przezorności są niezbędne do utrzymania robota w dobrym stanie. Zazwyczaj obsługa techniczna obejmuje następujące operacje:
  - kompletne czyszczenie podwozia robota, ostrza tnącego i wszystkich innych ruchomych części;
  - czyszczenie wnętrza robota;
  - kontrola funkcjonowania robota;
  - kontrola i, o ile to jest konieczne, wymiana zużytych części składowych, takich jak np. ostrze tnące, szczotki (tylko w modelach robota wyposażonych w silnik szczotkowy);
  - kontrola pojemności akumulatora;
  - w razie potrzeby, sprzedawca może również załadować nowe oprogramowanie.
3. Oczyszczyć dokładnie robota i stację ładującą (patrz "Czyszczenie robota").
4. Ewentualnie skontrolować zużyte lub uszkodzone części składowe, takie jak np. ostrze tnące i oszacować, czy istnieje konieczność ich wymiany.
5. Przechowywać robota w chronionym i suchym miejscu w temperaturze otoczenia pomiędzy 10 – 20 °C, z utrudnionym dostępem dla osób obcych (dzieci, zwierząt, innych ciał obcych itp.) Przechowywać robota w temperaturze niższej niż 20°C w celu ograniczenia samowyładowania się akumulatora.
6. Odłączyć zasilacz z gniazda prądu (A).
7. Przykryć stację ładującą (C) po to, by do jej wnętrza nie dostały się (liście, papier itp.) i w celu zabezpieczenia płytek stykowych.

### Ponowne uruchomienie

Przed ponownym uruchomieniem robota po długim okresie nieaktywności, należy postępować w poniżej wskazany sposób.

1. Przyłączyć wtyczkę zasilacza (A) do gniazdka elektrycznego.
2. Aktywować ponownie główne źródło zasilania elektrycznego.

Przywrócić normalne działanie robota, jak opisano w rozdziale "URUCHOMIENIE MASZYNY-TRYB AUTOMATYCZNY"





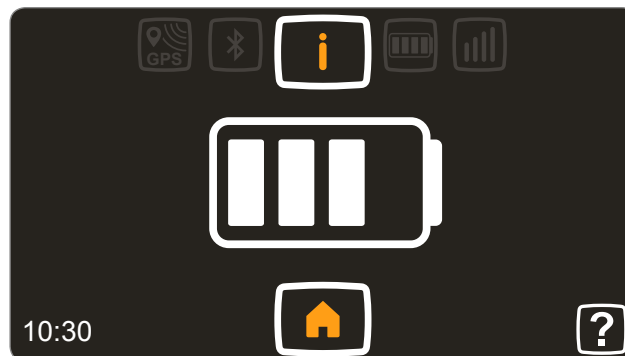
## ŁADOWANIE AKUMULATORA PO DŁUŻSZYM NIEUŻYTKOWANIU



### Uwaga - niebezpieczeństwo

**Zabrania się ładowania robota w otoczeniu zagrożonym wybuchem lub łatwopalnym.**

1. Zasiłnić elektrycznie podstawę do ładowania i upewnić się czy płyty ładowania są czyste.
2. Ustawić robota w stacji ładowania bez włączania go.
3. Sprawdzić czy pokrętła ładowania stykają się z płytami ładowania i czy wyświetlacz zapala się pokazując poziom ładowania akumulatora.
4. Po zakończeniu ładowania (ok. 6 godzin) wyjąć robota ze stacji ładowania.
5. Umieścić robota w suchym i zakrytym miejscu, w odpowiedniej temperaturze otoczenia 10 - 20 °C i nieosiągalnej dla dzieci, zwierząt, innych ciał obcych, itp.



## WSKAZÓWKI DOTYCZĄCE UŻYTKOWANIA

Poniżej zostają podane są użyteczne wskazówki dotyczące użytkowania robota:

- nawet będąc odpowiednio zaopatrzonym w dokumentację dotyczącą użytkowania robota, podczas pierwszego użycia należy przeprowadzić symulację pewnych testowych manewrów, aby zapoznać się z komendami i głównymi funkcjami;
- sprawdzić dokręcenie śrub mocujących główne mechanizmy;
- często kosić trawnik, aby uniknąć nadmiernego porostu trawy;
- nie użytkować robota do koszenia trawy, jeżeli jej wysokość jest wyższa niż 1 cm (0,40 ") w stosunku do ostrza tnącego. W przypadku wysokiej trawy podnieść ostrze tnące po to, by je stopniowo obniżyć w kolejnych dniach;
- jeśli trawnik jest wyposażony w automatyczny system zraszający, należy zaprogramować robota w taki sposób, aby powrócił do stacji ładującej na co najmniej godzinę przed rozpoczęciem nawadniania;
- sprawdzić nachylenia terenu i upewnić się, że najwyższe dopuszczalne ich wartości nie są przekroczone, aby użycie robota nie stwarzało niebezpiecznych sytuacji;
- zalecamy zaprogramowanie robota taki sposób, by nie pracował więcej niż to potrzebne, przy uwzględnieniu zróżnicowanego porostu trawy w różnych porach roku, po to by nie ulegał on niepotrzebnemu zużyciu, i aby nie doszło do zmniejszenia trwałości akumulatorów;
- podczas pracy robota, należy upewnić się, że trawnik jest wolny od osób postronnych (zwłaszcza dzieci, osób starszych lub niepełnosprawnych) oraz zwierząt domowych, aby zapobiec niebezpieczeństwu. Aby uniknąć takich zagrożeń, należy używać robota w stosownych porach.

PL

**Ważne**

Podczas wykonywania czynności konserwacyjnych należy używać środków ochrony osobistej wskazanych przez Producenta, zwłaszcza przy pracy z ostrzem tnącym. Przed przystąpieniem do jakichkolwiek czynności konserwacyjnych należy upewnić się, że robot został bezpiecznie zatrzymany (patrz. „Bezpieczne zatrzymanie robota”).

**TABELA PRZEDZIAŁÓW CZASOWYCH ZAPLANOWANEJ KONSERWACJI OKRESOWEJ**

Częstotliwość	Część składowa	Rodzaj konserwacji	Odniesienie
Co tydzień	Ostrze tnące	Wyczyścić ostrze tnące i sprawdzić jego skuteczność. Wymienić ostrze, jeśli jest wygięte z powodu uderzenia lub gdy jest bardzo użyte	Patrz “Czyszczenie robota” Patrz “Wymiana ostrza tnącego”
	Głowice ładujące akumulatorów	Wyczyścić i usunąć wszelkie ślady korozji	Patrz “Czyszczenie robota”
	Płytki stykowe	Wyczyścić i usunąć wszelkie ślady korozji	Patrz “Czyszczenie robota”
	Czujnik deszczu	Wyczyścić i usunąć wszelkie ślady korozji	Patrz “Czyszczenie robota”
Co miesiąc	Robot	Wykonać czyszczenie	Patrz “Czyszczenie robota”
Raz do roku lub na zakończenie sezonu.	Robot	Dokonać przeglądu w upoważnionym Ośrodku Obsługi Technicznej	Patrz “ Przedłużony czas nieaktywności i ponowne wprowadzenie do użytku”

## CZYSZCZENIE ROBOTA

1. Bezpiecznie zatrzymać robota (patrz "Bezpieczne zatrzymanie robota").



### Środki ostrożności - Ostrzeżenie

**Używać rękawic ochronnych, aby zapobiec poranieniu dłoni.**

2. Przed użytkowaniem należy wyczyścić zewnętrzne powierzchnie robota gąbką nawilżoną ciepłą wodą z neutralnym detergentem, po uprzednim jej wyciśnięciu w celu usunięcia nadmiaru wody.



### Środki ostrożności - Ostrzeżenie

**Użycie nadmiernej ilości wody mogłoby spowodować jej przenikanie do wnętrza i mogłoby uszkodzić komponenty elektryczne.**

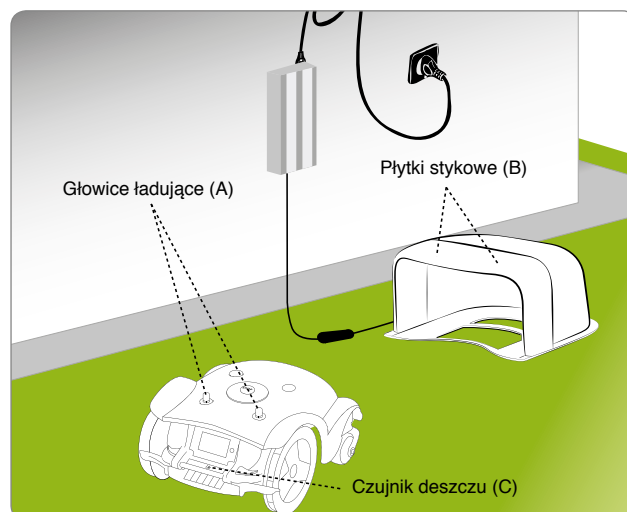
3. Nie używać rozpuszczalników lub benzyny, aby nie uszkodzić lakierowanych powierzchni i komponentów plastikowych.
4. Nie myć wewnętrznych części robota i nie używać strumienia wody pod ciśnieniem, aby zapobiec uszkodzeniu komponentów elektrycznych i elektronicznych.



### Środki ostrożności - Ostrzeżenie

**Aby zapobiec nieodwracalnemu uszkodzeniu części elektrycznych i elektronicznych, nie należy zanurzać robota w części lub w całości w wodzie, gdyż nie jest on wodoszczelny.**

5. Sprawdzić dolną część robota (obszar ostrza tnącego, kół przednich i tylnych) i przy pomocy odpowiedniej szczotki usunąć wszelki kamień osadowy i/lub pozostałości, które mogłyby zakłócić prawidłowe funkcjonowanie robota.
6. Usunąć ewentualne pozostałości trawy i listowia ze strefy uchwytu robota.
7. Wyczyścić głowice ładujące akumulatora (A), płytki stykowe (B) i suchą ściereczką usunąć ślady korozji lub nalot powstały wskutek kontaktu elektrycznego i w razie konieczności użyć drobnoziarnistego papieru ściernego.
8. Wyczyścić czujnik deszczu (C) i usunąć resztki zanieczyszczeń lub ślady oksydacji.
9. Wyczyścić wnętrze stacji ładującej, aby usunąć z niej wszelkie nagromadzone pozostałości.



PL


**AWARIE, ICH PRZYCZYNY I ŚRODKI ZARADCZE**


Poniższe informacje mają na celu pomoc w określeniu i naprawieniu nieprawidłowości i/lub awarii mogących się zdarzyć podczas fazy użytkowania. Niektóre usterki mogą być usunięte przez użytkownika; inne wymagają określonych umiejętności technicznych lub specjalnych umiejętności i w związku z tym muszą być naprawiane przez wykwalifikowany personel posiadający potwierdzone doświadczenie w rozwiązywaniu konkretnych problemów.


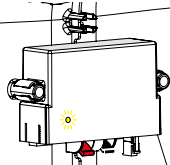


**Środki ostrożności - Ostrzeżenie**

**W razie konieczności kontroli robota zatrzymać urządzenie w bezpiecznych warunkach (patrz „Bezpieczne zatrzymywanie robota”), aby zapobiec niespodziewanemu uruchomieniu noża.**

Problem	Przyczyny	Środki zaradcze
Robot jest bardzo hałaśliwy	Uszkodzone ostrze tnące	Wymienić ostrze tnące na nowe (patrz “Wymiana ostrza”)
	Ostrze tnące zanieczyszczone przez pozostałości (taśmy, sznurki, fragmenty plastikowe itp.)	Bezpiecznie zatrzymać robota (patrz “Bezpieczne zatrzymanie robota”). Usunąć pozostałości z ostrza  <b>Środki ostrożności - Ostrzeżenie</b> <b>Używać rękawic ochronnych, aby zapobiec poranieniu dłoni</b>
	Robot został uruchomiony w obecności nieprzewidzianych przeszkód (opadłe gałęzie, zapomniane przedmioty itp.)	Bezpiecznie zatrzymać robota (patrz “Bezpieczne zatrzymanie robota”) Usunąć przeszkody i ponownie uruchomić robota (patrz “Wprowadzenie do użytkowania - Tryb automatyczny”)
	Awaria silnika elektrycznego	Zlecić naprawę lub wymianę silnika najbliższemu autoryzowanemu centrum obsługi technicznej
	Zbyt wysoka trawa	AZwiększyć wysokość ścinania (patrz „Regulacja wysokości ścinania”) Wykonać wstępne koszenie obszaru przy pomocy normalnej kosiarki do trawy
Robot nie umiejscawia się prawidłowo wewnątrz stacji ładującej	Nieprawidłowe położenie kabla obwodowego lub kabla zasilającego stację ładującą	Sprawdzić podłączenie stacji ładującej (patrz “Instalacja stacji ładującej i zasilacza”)
	Osiadanie terenu w pobliżu stacji ładującej	Umieścić stację ładującą na płaskiej i stabilnej powierzchni (patrz “Planowanie instalacji urządzenia”)
Robot zachowuje się nieprawidłowo wokół kwietników	Błędne ułożenie kabla obwodowego	Ponownie prawidłowo umieścić kabel obwodowy (kierunek przeciwny do ruchu wskazówek zegara) (patrz “Instalacja kabla obwodowego”)
Robot pracuje w nieprawidłowych rozkładach pracy	Błędne ustawienie zegara	Ponownie ustawić zegar robota (patrz “Tryb programowania”)
	Błędne ustawienie rozkładu pracy	Ponownie ustawić rozkład pracy (patrz “Tryb programowania”)
Robot nie wykonuje szybkiego powrotu	Szybki powrót nieprawidłowo przygotowany	Skontrolować prawidłowość przygotowania szybkiego powrotu (patrz “Przygotowanie szybkiego powrotu robota do stacji ładującej”)

Problem	Przyczyny	Środki zaradcze
Obszar pracy nie jest całkowicie skoszony	Niedostateczna liczba godzin pracy	Przedłużyć rozkład pracy (patrz "Tryb programowania")
	Ostrze tnące zanieczyszczone kamieniem osadowym i/lub pozostałościami	Zatrzymać bezpiecznie robota (patrz "Bezpieczne zatrzymanie robota")  <b>Środki ostrożności - Ostrzeżenie</b> <b>Używać rękawic ochronnych, aby zapobiec zagrożeniu poranienia dłoni</b> Oczyścić ostrze tnące
	Zużycie ostrza tnącego	Wymienić ostrze tnące na oryginalną część zamienną (patrz "Wymiana ostrza tnącego")
	Obszar pracy jest zbyt wielki w porównaniu z rzeczywistą wydajnością robota	Dostosować strefę pracy (patrz "Dane techniczne")
	Akumulatory zakończą niebawem swój cykl trwałości użytkowej	Wymienić akumulatory na oryginalne części zamienne (patrz "Wymiana akumulatorów")
	Akumulatory nie są kompletnie naładowane	Wyczyścić i wyeliminować ewentualne ślady korozji z punktów stykowych akumulatorów (patrz "Czyszczenie robota") Ponownie ładować akumulatory przez przynajmniej 12 godzin
Strefa drugorzędna nie została całkowicie skoszona	Błędne programowanie	Zaprogramować prawidłowo strefę drugorzędą (patrz "Tryb programowania")
Na wyświetlaczu pojawia się komunikat "Service"	Oznacza to, iż jest konieczne dokonanie przeglądu robota	Należy zwrócić się do najbliższego centrum serwisowego
Na wyświetlaczu pojawia się komunikat "Podnoszenie"	Robot jest uniesiony nad terenem	Sprawdzić, czy robot nie jest zablokowany lub czy zatrzymany przez jakiś przedmiot. Usunąć ewentualne resztki trawy znajdujące się pod podwoziem, które mogą zablokować czujniki (patrz "Czyszczenie robota")
Na wyświetlaczu pojawia się komunikat "Brak Sygnału"	Kabel obwodowy nie jest prawidłowo podłączony (przerwanie kabla, brak podłączenia elektrycznego itp.)	Skontrolować funkcjonalność zasilania elektrycznego, prawidłowość podłączenia zasilacza i stacji ładującej (patrz "Instalacja stacji ładującej i zasilacza")
Na wyświetlaczu pojawia się komunikat "Poza granicą"	Nadmierne nachylenie terenu	Odgraniczanie strefy o nadmiernym nachyleniu (patrz "Planowanie instalacji urządzenia")
	Błędnie ułożony kabel obwodowy	Sprawdzić, czy kabel został prawidłowo zainstalowany (nadmierna głębokość, umieszczenie go w pobliżu metalowych przedmiotów, odległość od kabla, który odgranicza dwa elementy mniejsza niż 70 cm, itp.) (patrz "Planowanie instalacji urządzenia")
	Kabel obwodowy odgraniczający strefy wewnętrzne (kwietniki, krzewy, itp.) ułożony w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara	Ponownie umieścić prawidłowo kabel obwodowy (w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara) (patrz "Instalacja kabla obwodowego")
	Przegrzanie zasilacza	Zastosować odpowiednie rozwiązania w celu zmniejszenia temperatury zasilacza (przewietrzyć lub zmodyfikować strefę instalacji, itp.) (patrz "Planowanie instalacji urządzenia")
	Nieprawidłowy napęd kół	Skontrolować, i jeśli to jest potrzebne, zamocować prawidłowo koła

Problem		Przyczyna	Środki zaradcze
Na wyświetlaczu pojawia się komunikat "Błąd koła"		Teren nierówny lub z przeszkodami, które utrudniają przemieszczanie się	Należy sprawdzić, czy trawnik do koszenia jest równy, i czy nie ma w nim żadnych dziur, nie ma na nim kamieni, ani innych przeszkód. W przeciwnym razie należy wykonać niezbędne czynności przygotowujące trawnik (patrz "Przygotowanie i odgraniczanie stref pracy (głównych i drugorzędnych) ")
		Jeden lub oba silniki napędu kół są uszkodzone	Naprawić lub wymienić silnik w najbliższym autoryzowanym centrum serwisowym
Na wyświetlaczu pojawia się komunikat "Wysoka trawa" lub "Błąd noży"		Uszkodzone ostrze tnące	Wymienić ostrze tnące na nowe (patrz "Wymiana ostrza")
		Ostrze tnące zanieczyszczone przez pozostałości (taśmy, sznurki, fragmenty plastikowe, itp.)	Zatrzymać bezpiecznie robota (patrz "Bezpieczne zatrzymanie robota")  <b>Środki ostrożności - Ostrzeżenie</b> <b>Używać rękawic ochronnych, aby zapobiec zagrożeniu poranienia dłoni</b> Oczyszczyć ostrze tnące z pozostałości
		Uruchomienie robota nastąpiło w obecności nieprzewidzianych przeszkód (opadłe gałęzie, zapomniane przedmioty, itp.)	Zatrzymać bezpiecznie robota (patrz "Bezpieczne zatrzymanie robota") Usunąć przeszkody i ponownie uruchomić robota (patrz "Wprowadzenie do użytkowania - Tryb automatyczny")
		Uszkodzenie silnika elektrycznego	Naprawić lub wymienić silnik w najbliższym autoryzowanym centrum serwisowym
		Zbyt wysoka trawa	Zwiększyć wysokość ścinania (patrz "Regulacja wysokości ścinania") Wykonać wstępne koszenie obszaru przy pomocy zwyczajnej kosiarki do trawy
Na wyświetlaczu pojawia się komunikat "Błąd układu alarmowego (WatchdogError)"		Wewnętrzny system bezpieczeństwa oprogramowania został aktywowany	Wyłączyć i ponownie włączyć robota. W przypadku gdyby problem nie ustępował, należy skontaktować się z najbliższym autoryzowanym centrum serwisowym
Na wyświetlaczu pojawia się komunikat "Przechylenie"		Robot znajduje się na terenie nachyleniu przekraczającym dopuszczalne wartości graniczne	Odłączyć poprzez odgraniczenie strefę o nachyleniu przekraczającym dozwolone wartości graniczne
	Dioda LED (C) nie zapala się	Brak napięcia zasilania	Sprawdzić prawidłowość przyłączenia zasilacza do gniazda prądu
	Dioda LED (C) przekazywnika jest włączona	Przepalony bezpiecznik	Wymienić bezpiecznik w najbliższym autoryzowanym centrum serwisowym
		Przerwany kabel obwodowy	Zatrzymać bezpiecznie robota (patrz "Bezpieczne zatrzymanie robota"). Odłączyć zasilacz z gniazda prądu. Wykonać złączenie kabla obwodowego

### ZALECENIA CO DO WYMIANY CZĘŚCI



**Ważne**

Wykonywać operacje wymiany i naprawy zgodnie ze wskazówkami Producenta lub skontaktować się z Centrum Obsługi Technicznej, jeśli operacje takie nie zostały opisane w instrukcji obsługi.

### WYMIANA AKUMULATORÓW



**Ważne**

Wymienić akumulatory w autoryzowanym centrum serwisowym.

### WYMIANA OSTRZA TNĄCEGO

1. Zatrzymać bezpiecznie robota (patrz "Bezpieczne zatrzymanie robota").



**Ważne**

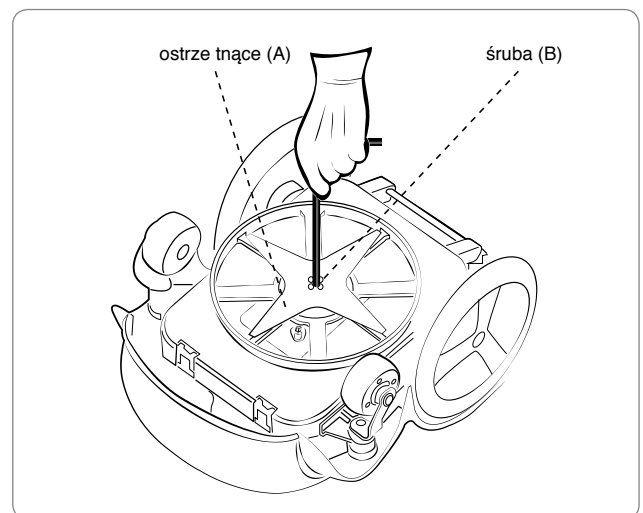
Używać rękawic ochronnych, aby zapobiec zagrożeniu poranienia dłoni.

Do wymiany stosować wyłącznie nóż oryginalny odpowiedni do urządzenia.

**MODEL:** Autoclip 528 S, Autoclip 530 SG

**Kod noża tnącego:** 122104112/0

2. Odwrócić robota i ustawić go tak, aby nie uszkodzić maski silnika.
3. Odkręcić śruby (B) w celu demontażu ostrza (A).
4. Umieścić nowe ostrze i dokręcić śruby.
5. Przekręcić robota z powrotem do pozycji roboczej.



- Niniejszy produkt, po zakończeniu jego eksploatacji jest klasyfikowany jako odpady typu WEEE (zużyty sprzęt elektryczny i elektroniczny), a zatem zabrania się usuwania go jako zwykłe odpady komunalne czy odpady komunalny zmieszane, czy też jako odpady komunalne selekcyjonowane.
- Podczas wycofywania produktu z eksploatacji użytkownik musi upewnić się, by produkt był przesłany do recyklingu zgodnie z lokalnie obowiązującymi przepisami; w szczególności użytkownik ma obowiązek oddzielenia elementów elektrycznych i elektronicznych oraz przekazania ich do utylizacji do centrów autoryzowanych do gromadzenia odpadów WEEE, lub zwrócenia sprzedawcy całego produktu w fazie dokonywania nowego zakupu. Nieautoryzowane pozbycie się odpadów pochodzących ze zużytego sprzętu elektrycznego i elektronicznego (WEEE) jest karalne na podstawie obowiązujących przepisów prawa na terytorium popełnienia stwierdzonego wykroczenia.
- Obecność niebezpiecznych substancji w urządzeniach elektrycznych i elektronicznych ma negatywny wpływ na środowisko i na zdrowie człowieka, dlatego też na użytkownika spoczywa obowiązek przyczynienia się do recyklingu i innych form odzysku odpadów pochodzących ze sprzętu elektrycznego i elektronicznego WEEE.
- Wszystkie części składowe, które muszą zostać oddzielnie zgromadzone i w szczególny sposób utylizowane, są oznakowane odpowiednimi znakami.



### Środki ostrożności – Ostrzeżenie

**WEEE- Odpady pochodzące ze zużytego sprzętu elektrycznego i elektronicznego (WEEE) mogą zawierać niebezpieczne substancje działające szkodliwie na środowisko i na zdrowie człowieka. Użytkownik jest zobowiązany do prawidłowej utylizacji odpadów WEEE poprzez dostarczenie ich do specjalnych centrów autoryzowanych do zbiórki tego typu odpadów.**

- Opakowanie - opakowanie produktu jest wykonane z materiałów podatnych do recyklingu i musi być wyrzucane do specjalnych pojemników zbiorczych znajdujących się w centrach autoryzowanych do zbiórki tego typu odpadów.
- Akumulatory - zużyte i wyładowane akumulatory zawierają substancje szkodliwe dla środowiska i dla zdrowia człowieka, a zatem nie mogą być usuwane jako zwykłe odpady komunalne. Użytkownik jest zobowiązany do utylizowania zużytych akumulatorów w sposób bezpieczny i przyjazny dla środowiska wyrzucając je do specjalnych pojemników zbiorczych znajdujących się w centrach autoryzowanych do ich zbiórki.



**ZUCCHETTI Centro Sistemi S.p.A. Via Lungarno 305/A Terranuova B.ni (AR) ITALY**

Oświadczam na własną odpowiedzialność, że produkt:

kosiarka trawnikowa - robot automatyczny, zasilany akumulatorem, model 7250DE0, 7250EL0 spełnia wymogi w zakresie bezpieczeństwa, zdrowia i ochrony środowiska następujących dyrektyw Wspólnoty Europejskiej:

**Dyrektywa maszynowa 2006/42/WE, dyrektywa dotycząca kompatybilności elektromagnetycznej 2014/30/UE, dyrektywa RoHS 2011/65/WE, dyrektywa WEEE 2012/19/UE, dyrektywa dotycząca emisji hałasu do środowiska 2005/88/WE;**

jest zgodny z następującymi Normami zharmonizowanymi:

CEI EN 50338:2007-06 (**bezpieczeństwo**) (dla aplikowanych części);  
CEI EN 60335-1:2013-01 - EN 60730-1:2011 (**bezpieczeństwo**);  
CEI EN 55014-1:2008-01+A1:2010-10+A2:2012-02 (**emisja**);  
CEI EN 61000-3-2:2007-04 +A1,A2:2011-09 - CEI EN 61000-3-3:2009-09 (**emisja**);  
CEI EN 55014-2:1998-10+A1:2002-08+A2:2009-08 (**odporność**);  
CEI EN 61000-4-2:2011-04 - CEI EN 61000-4-4:2006-01+A1:2010-09 - CEI EN 61000-4-5:2007-10 - CEI EN 61000-4-6:2011-10 - CEI EN 61000-4-11:2006-02 (**odporność**);  
CEI EN 60529:1997-07+A1:2000-06 (**stopień ochrony obudowy**);  
EN 50419:2006 (WEEE - Oznakowanie urządzeń);

jest zgodny z następującymi Normami niezharmonizowanymi:

EN 50636-2-107:2015 (**Szczególne normy dla kosiarek trawnikowych - robotów, zasilanych akumulatorem**);  
IEC 61508-3:2010 (**Bezpieczeństwo funkcjonalne oprogramowania**);

oświadczam ponadto, iż zgodnie z dyrektywą 2005/88/WE poziom mocy akustycznej LWA urządzenia reprezentatywnego dla danego typu wynosi  $74.0 \text{ dB} \pm 0.7 \text{ dB}$  (korygowany według krzywej A i w odniesieniu do 1 pW), że gwarantowany poziom mocy akustycznej LWA jest niższy od 75 dB (korygowany według krzywej A i w odniesieniu do 1 pW) oraz, że dokumentacja techniczna, zgodnie z wymogami dyrektyw 2005/88/WE i 2006/42/WE została sporządzona przez Zucchetti Centro Sistemi S.p.A. via Lungarno 305/a, Terranuova B.ni (ar), Italy.

Terranuova B.ni 01/12/2016  
Bernini Fabrizio  
(Pełnomocny członek zarządu)

