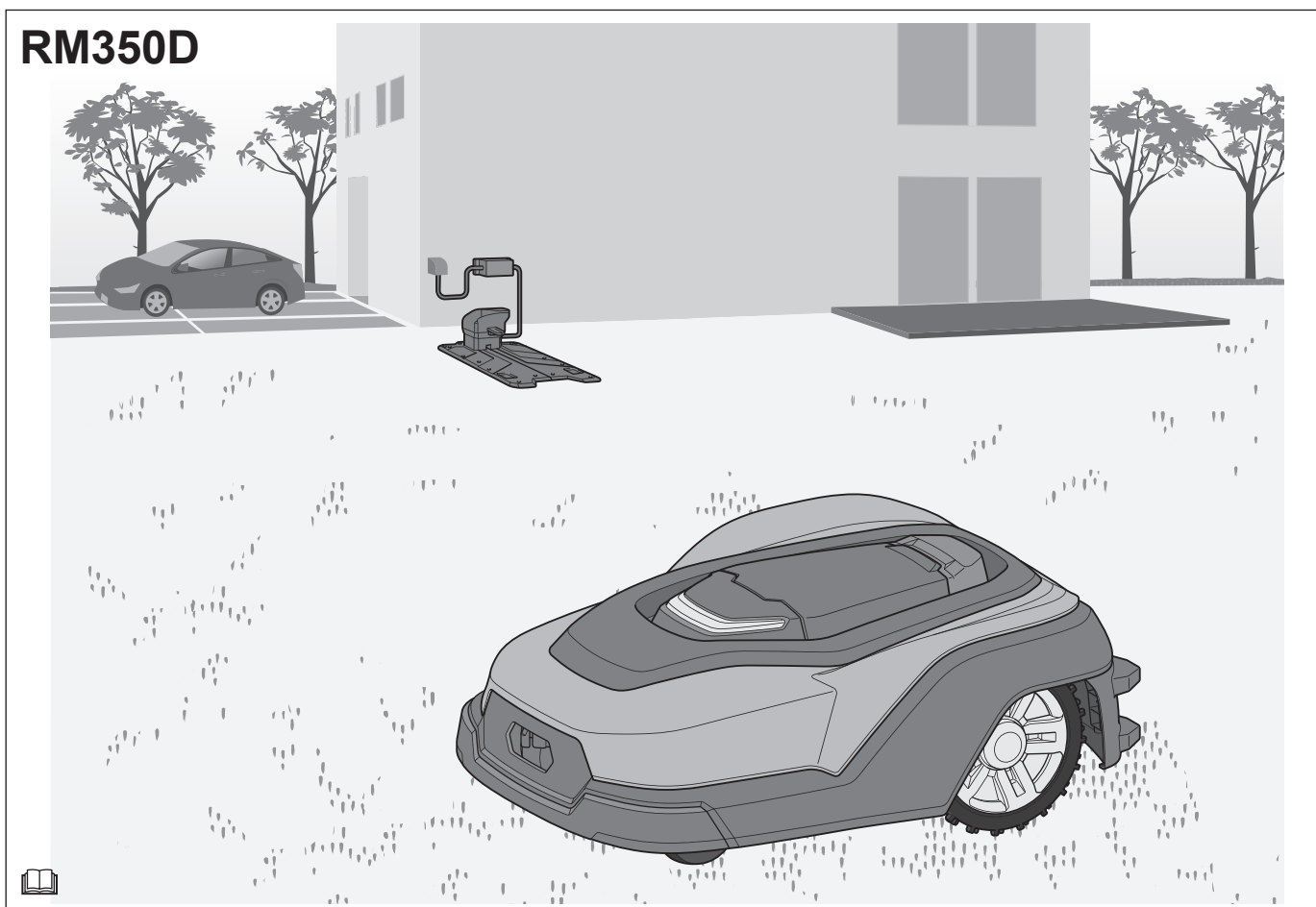




EN	Robotic Mower	Setup Guide	19
FR	Robot Tondeuse	Guide d'installation	32
DE	Mähroboter	Einrichtungsanleitung	46
IT	Robot rasaerba	Guida alla configurazione	59
NL	Robotmaaier	Montagehandleiding	72
ES	Podadora Robótica	Guía de preparación inicial	86
PT	Robo Cortador de Grama a Bateria	Guia de configuração	99
EL	Ρομποτικό χλοοκοπτικό	Οδηγός διαμόρφωσης	112
TR	Çim Biçme Robotu	Kurulum Kılavuzu	125



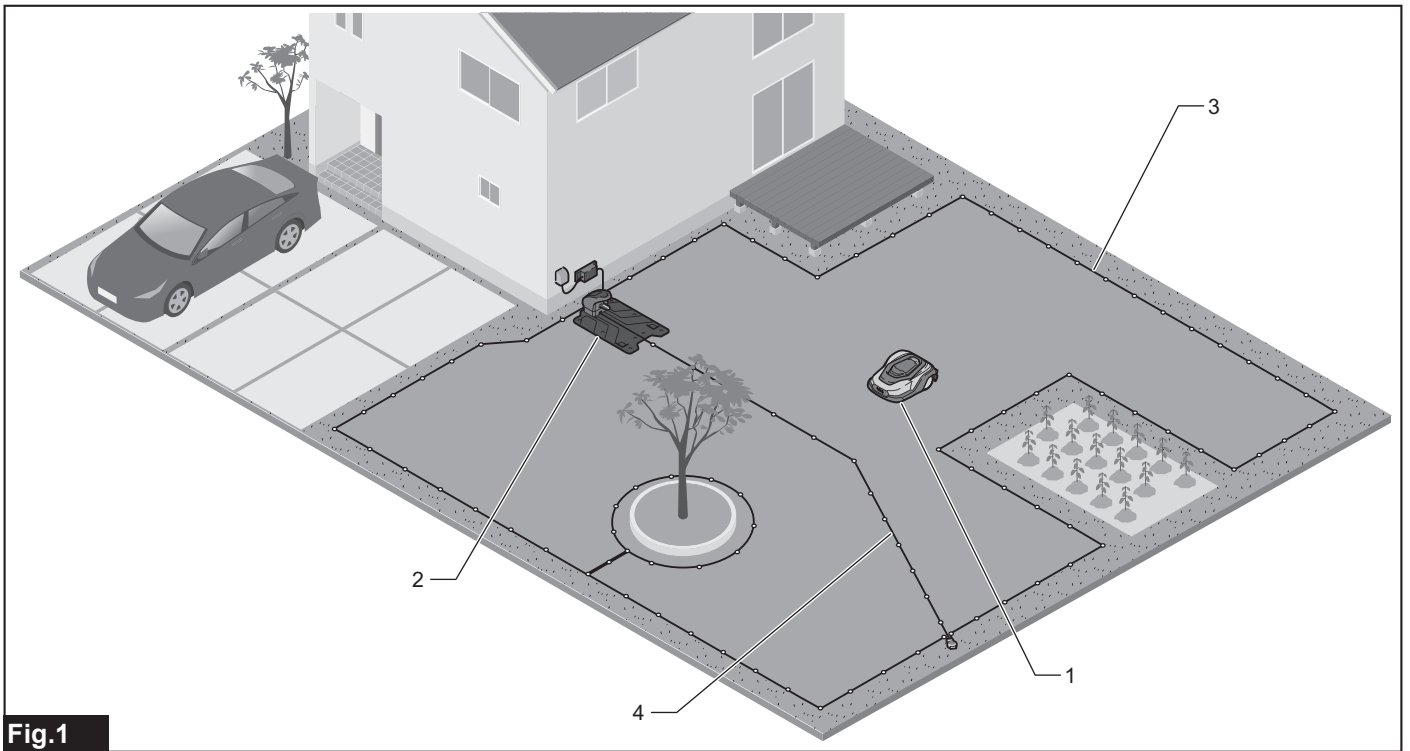


Fig.1

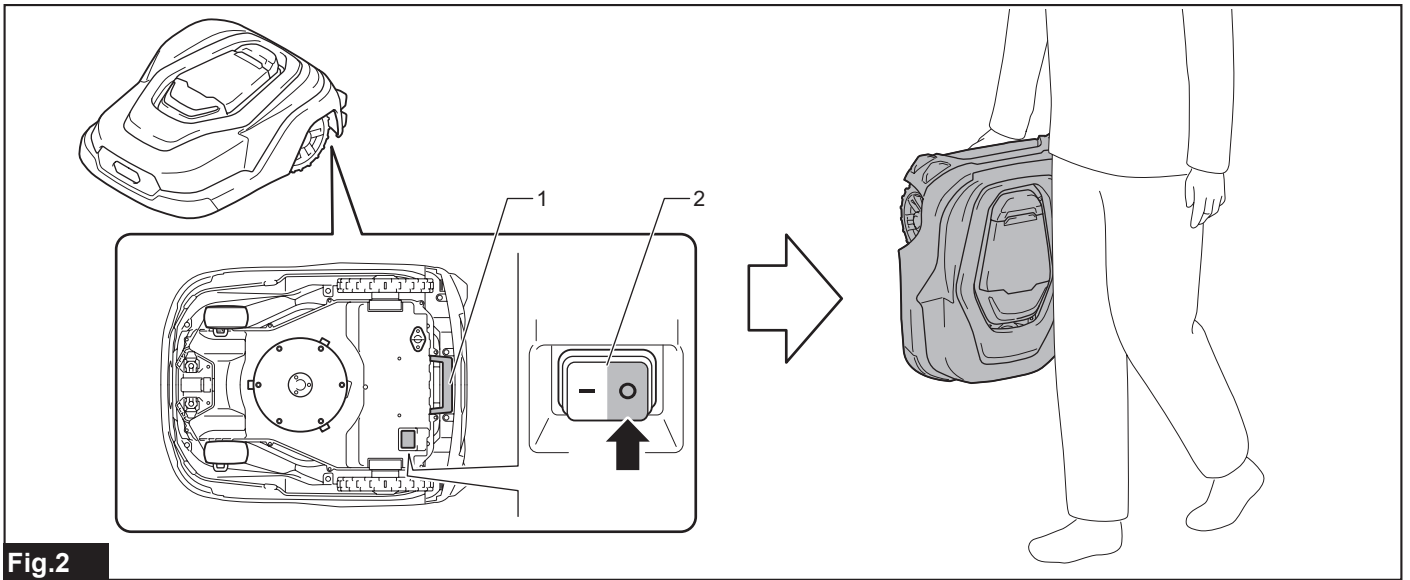


Fig.2

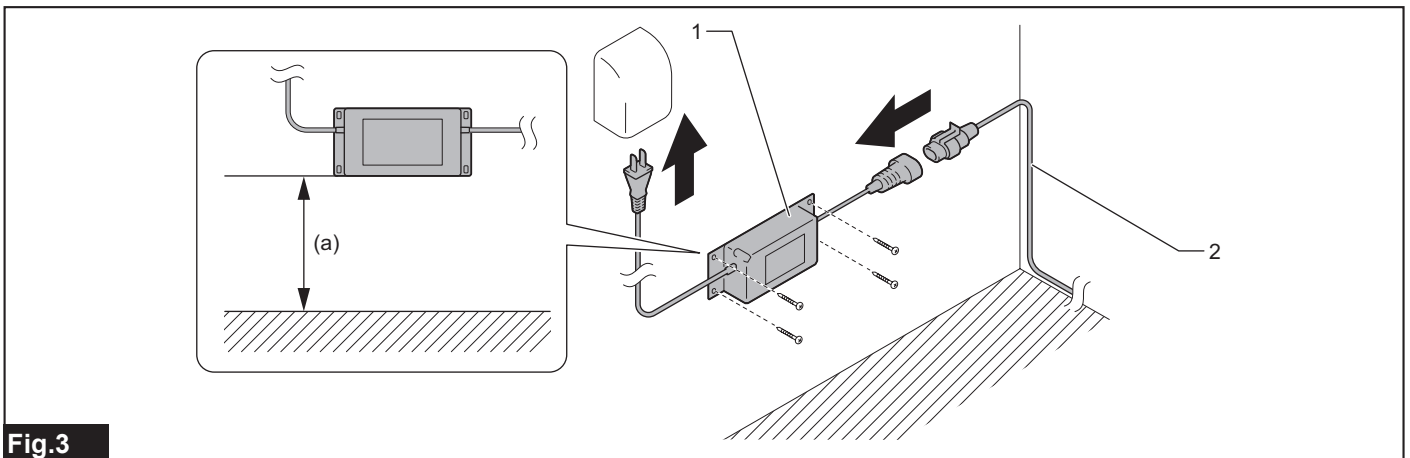
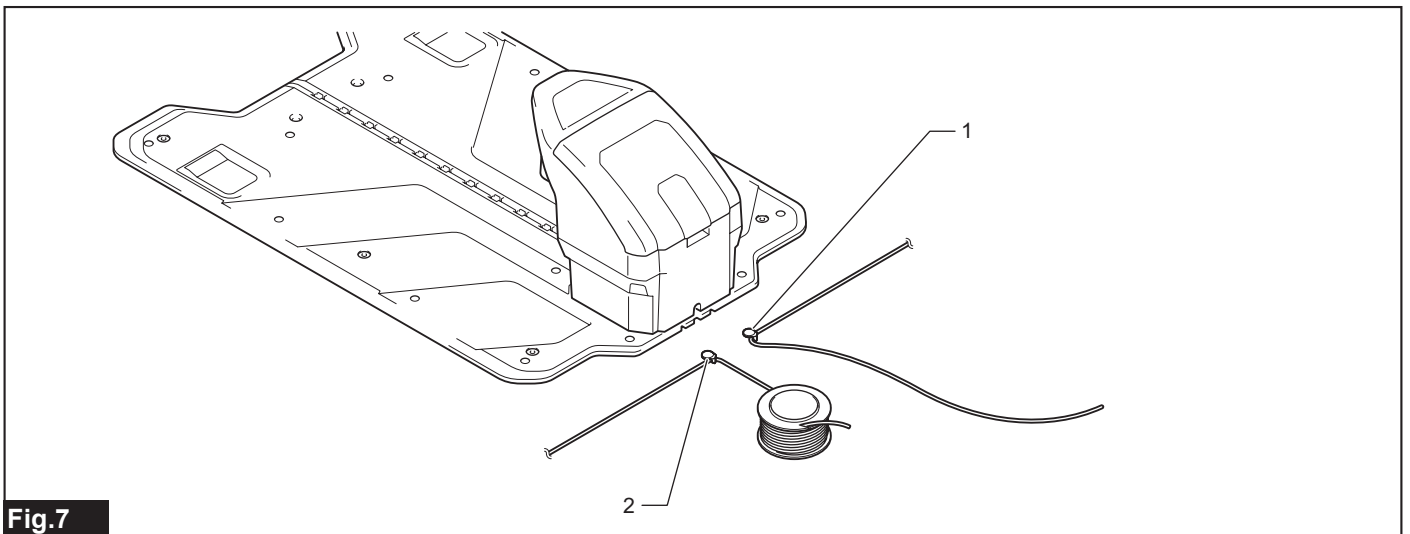
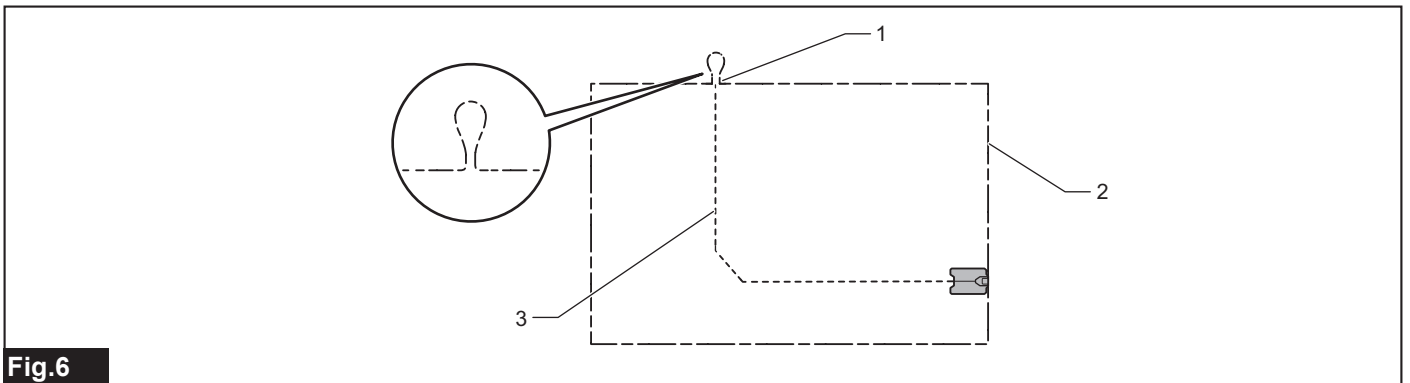
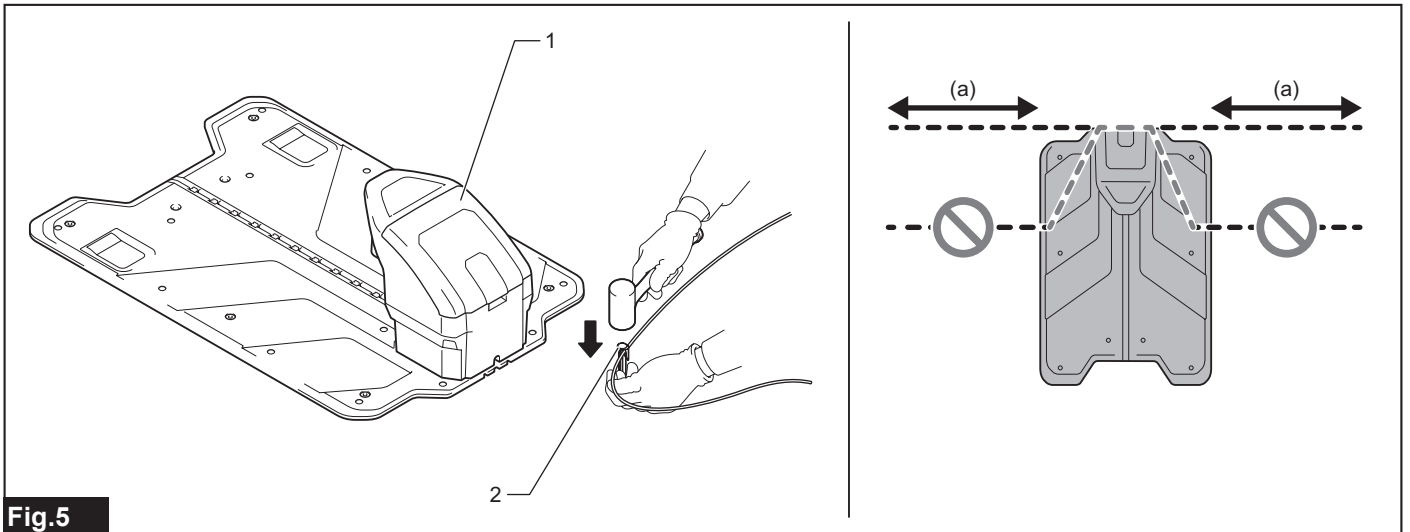
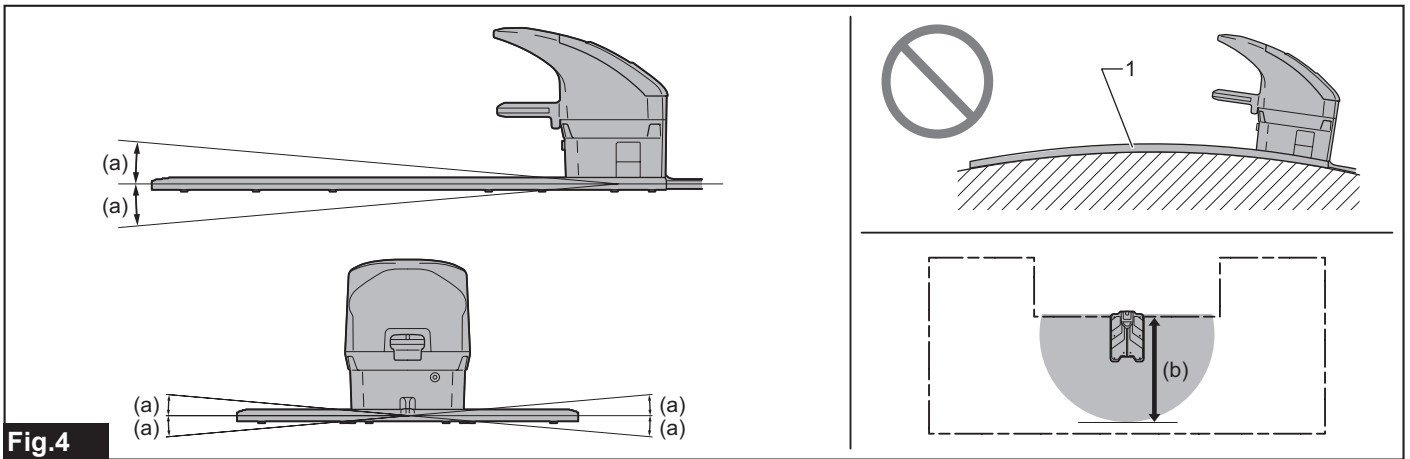


Fig.3



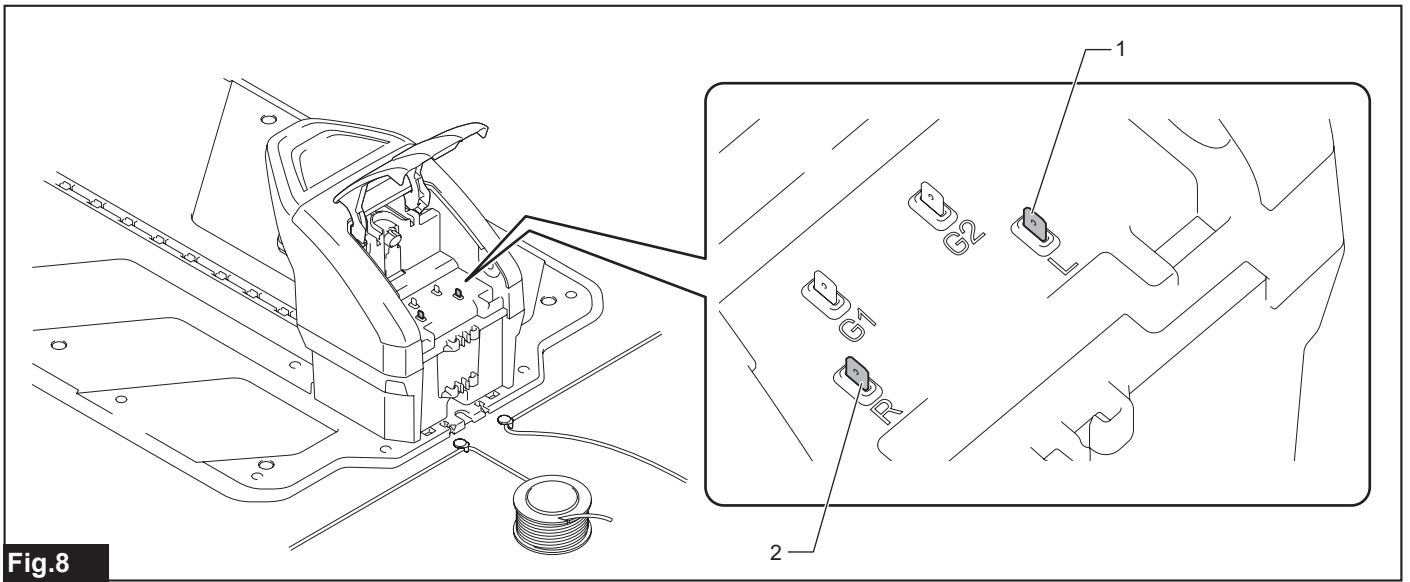


Fig. 8

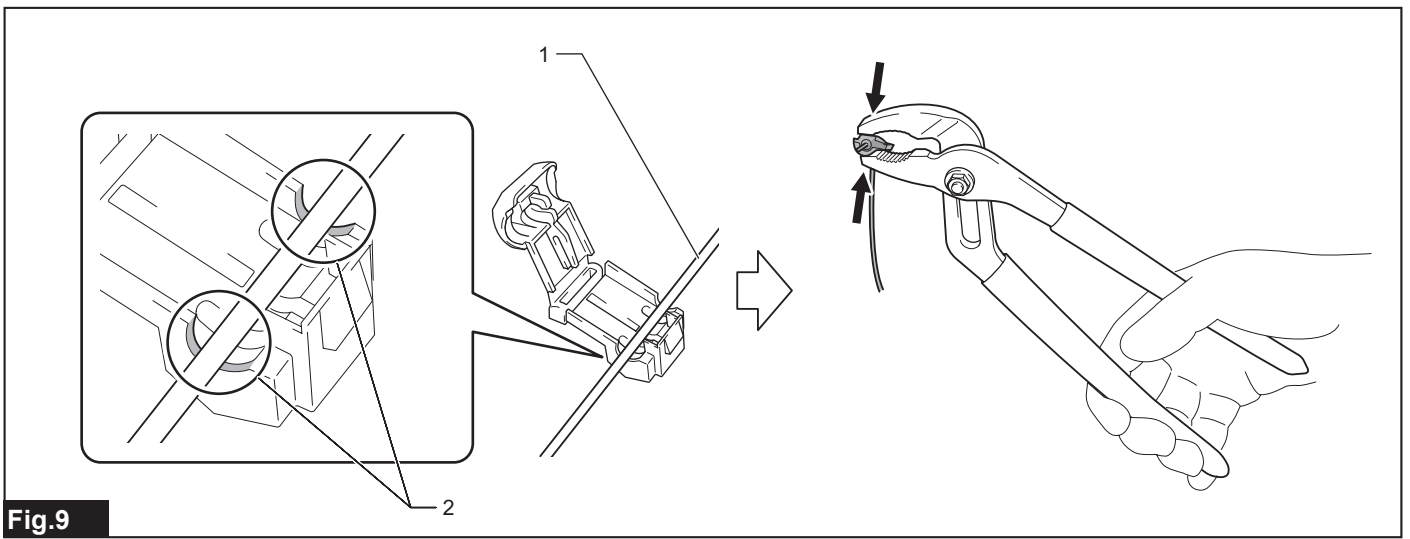


Fig. 9

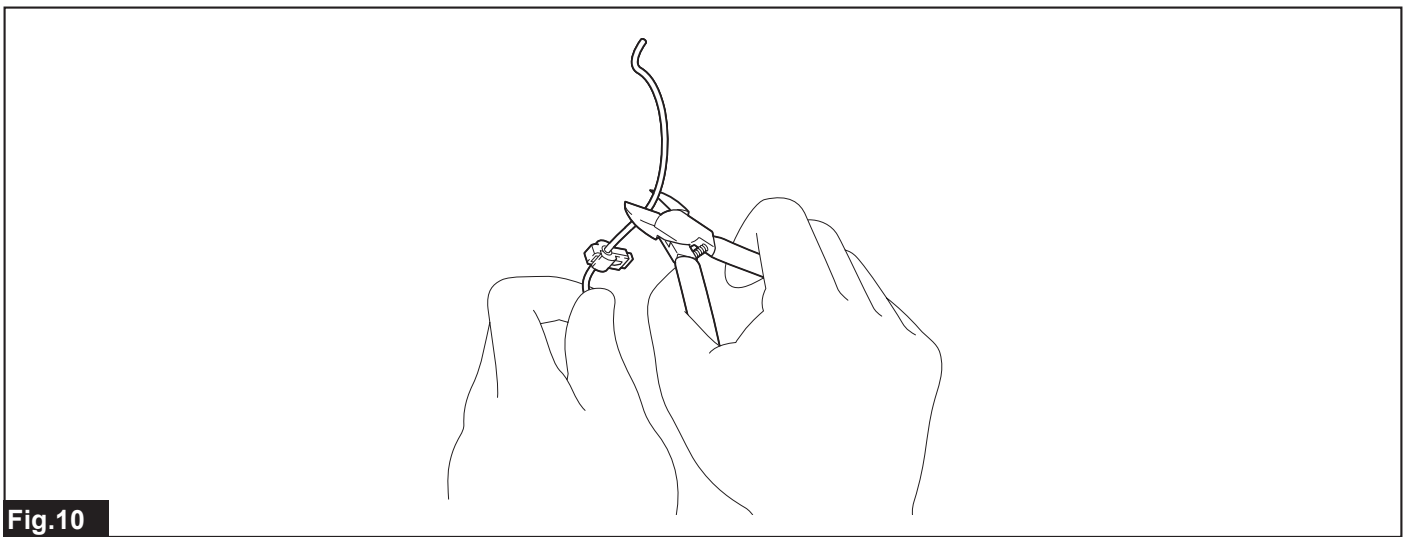


Fig. 10

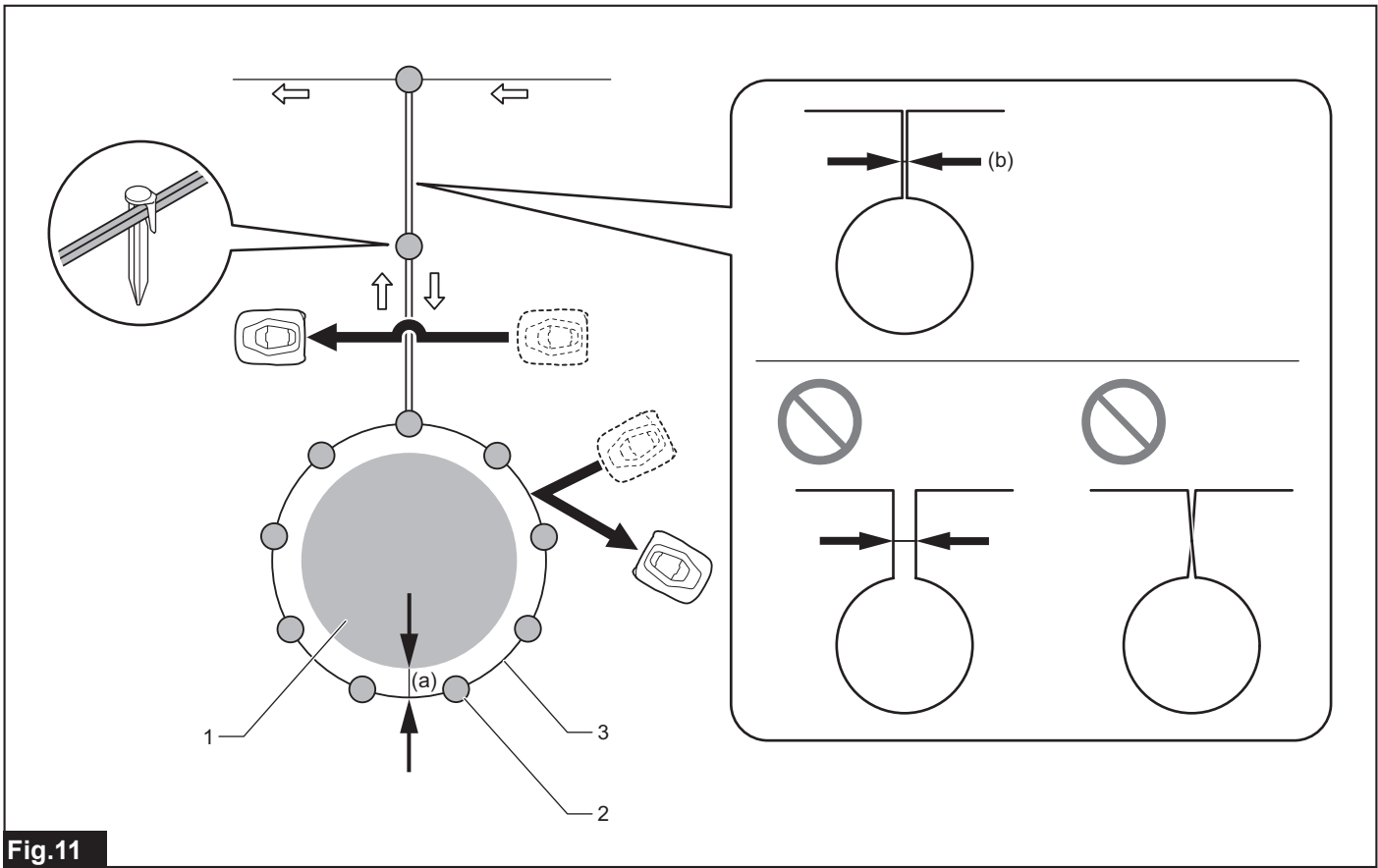


Fig.11

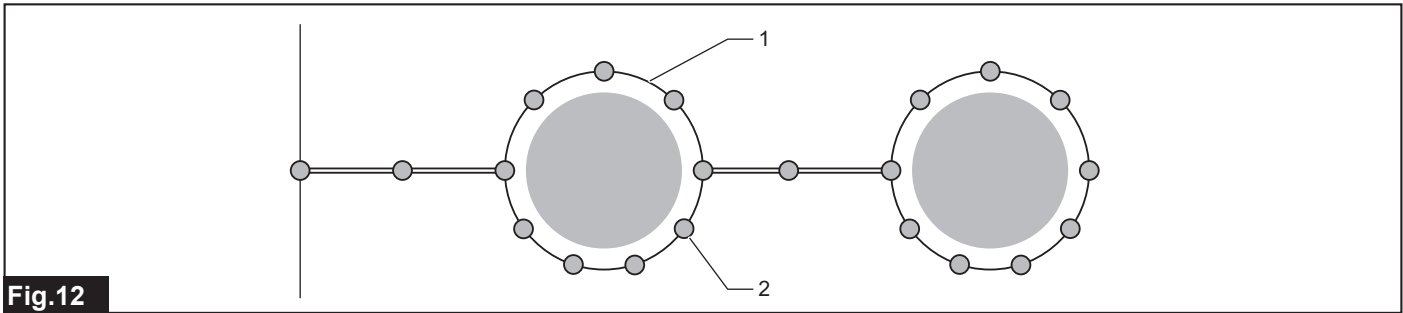


Fig.12

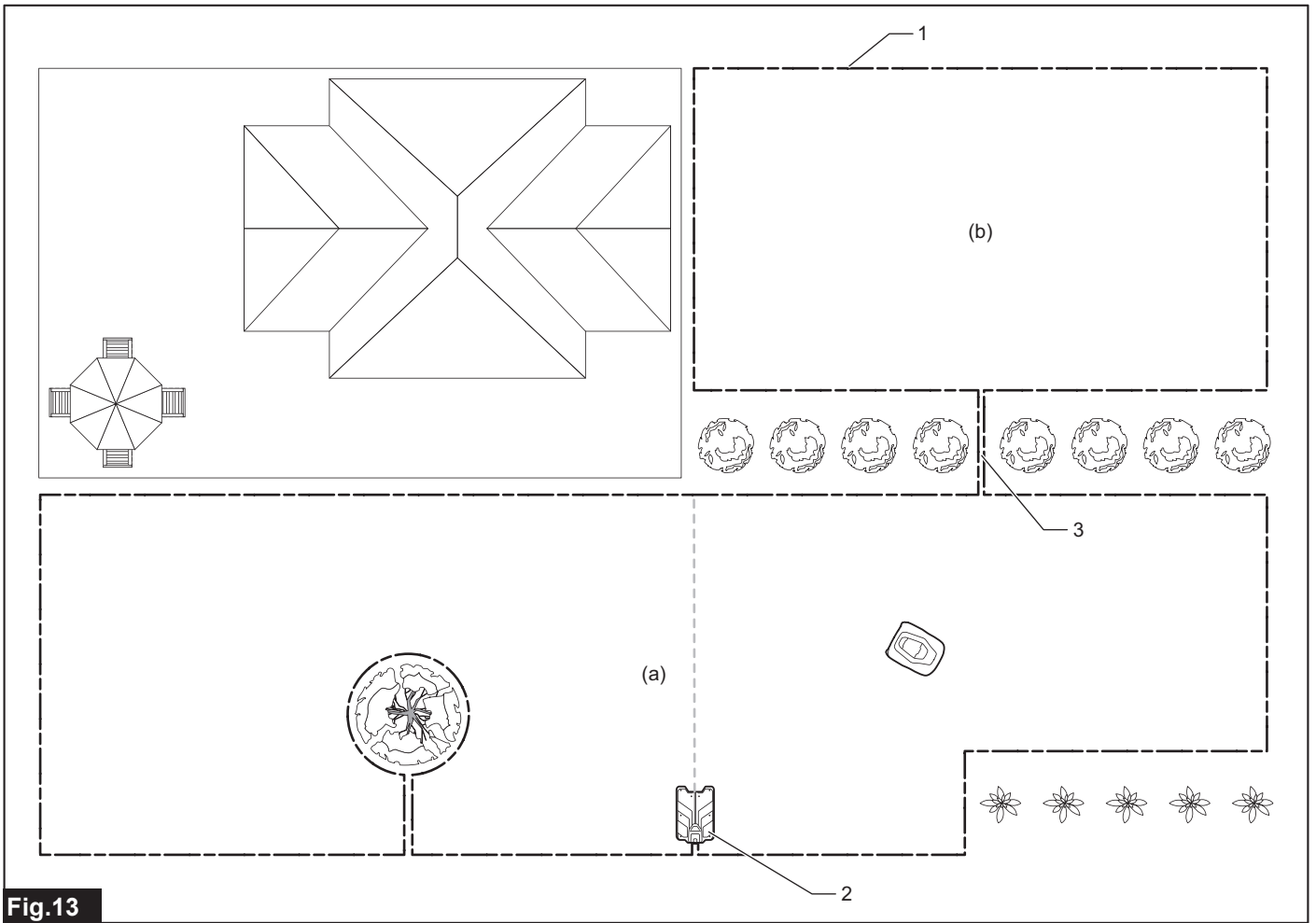


Fig.13

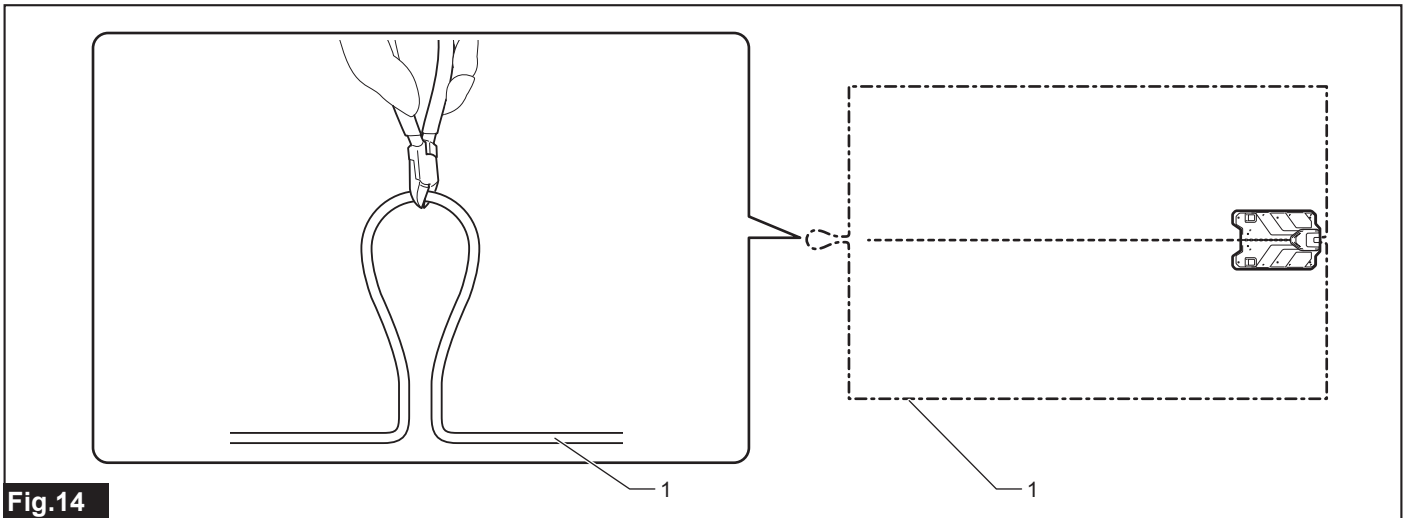


Fig.14

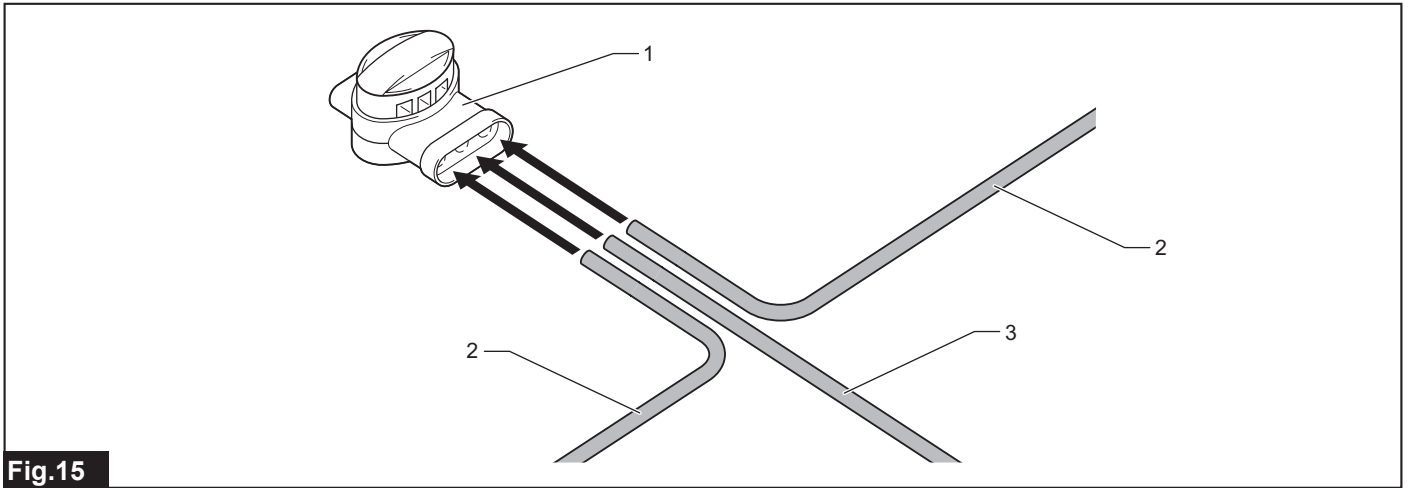


Fig.15

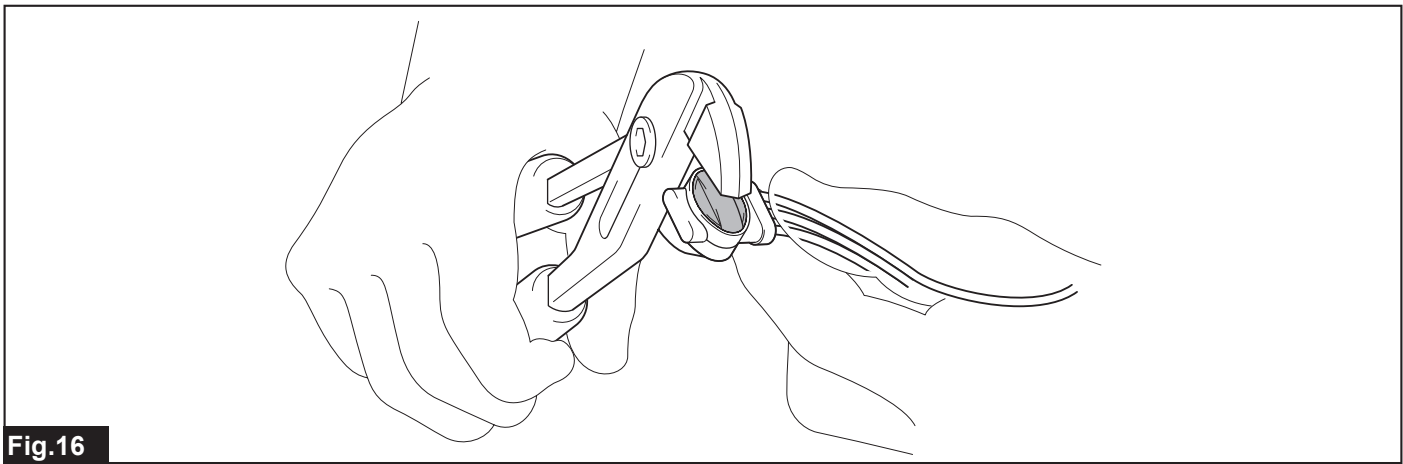


Fig. 16

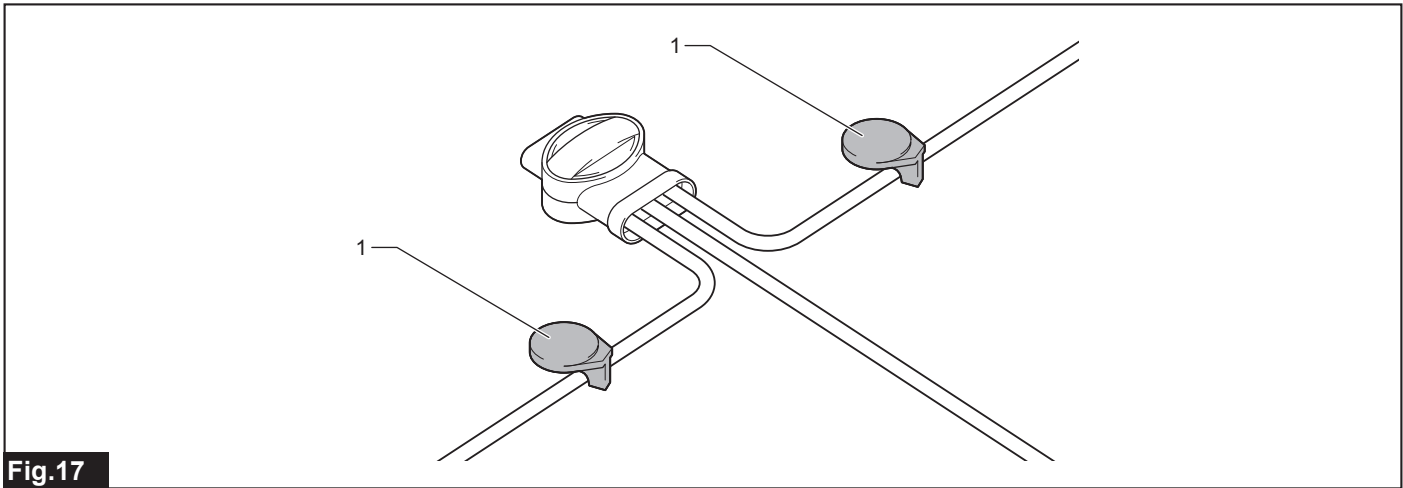


Fig. 17

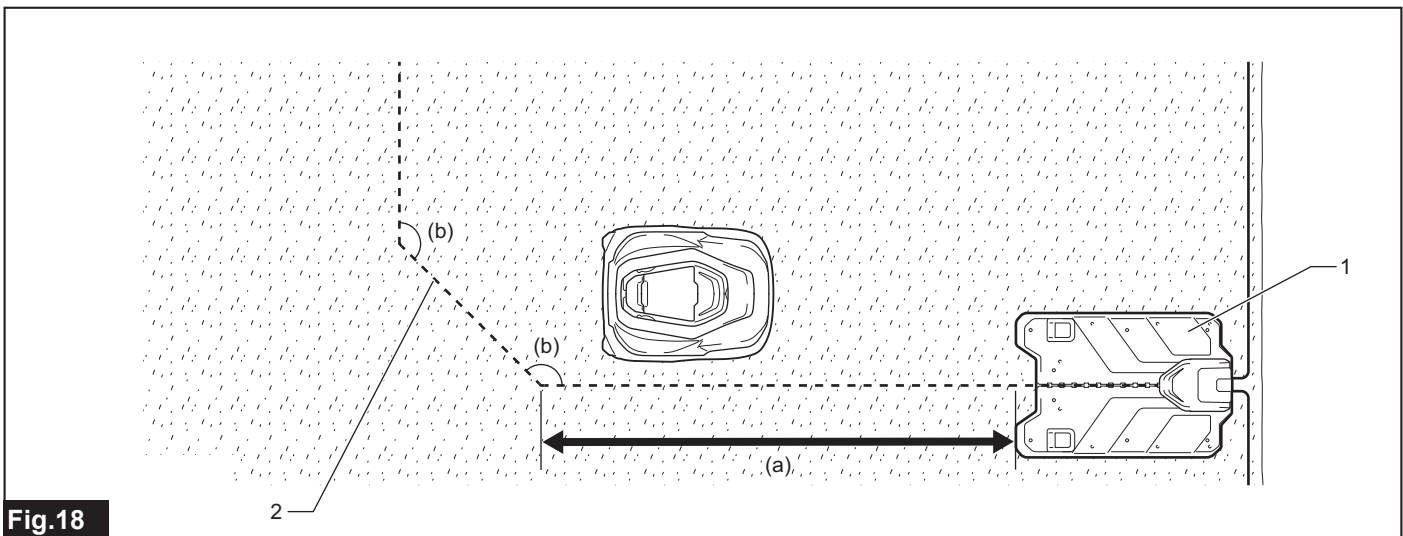


Fig. 18

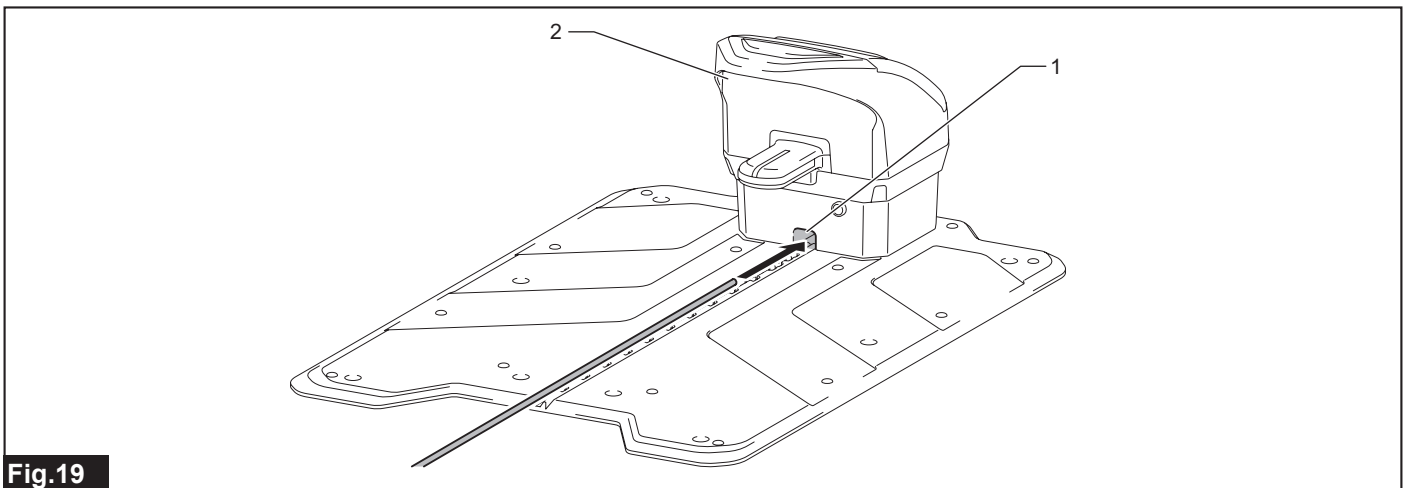


Fig. 19

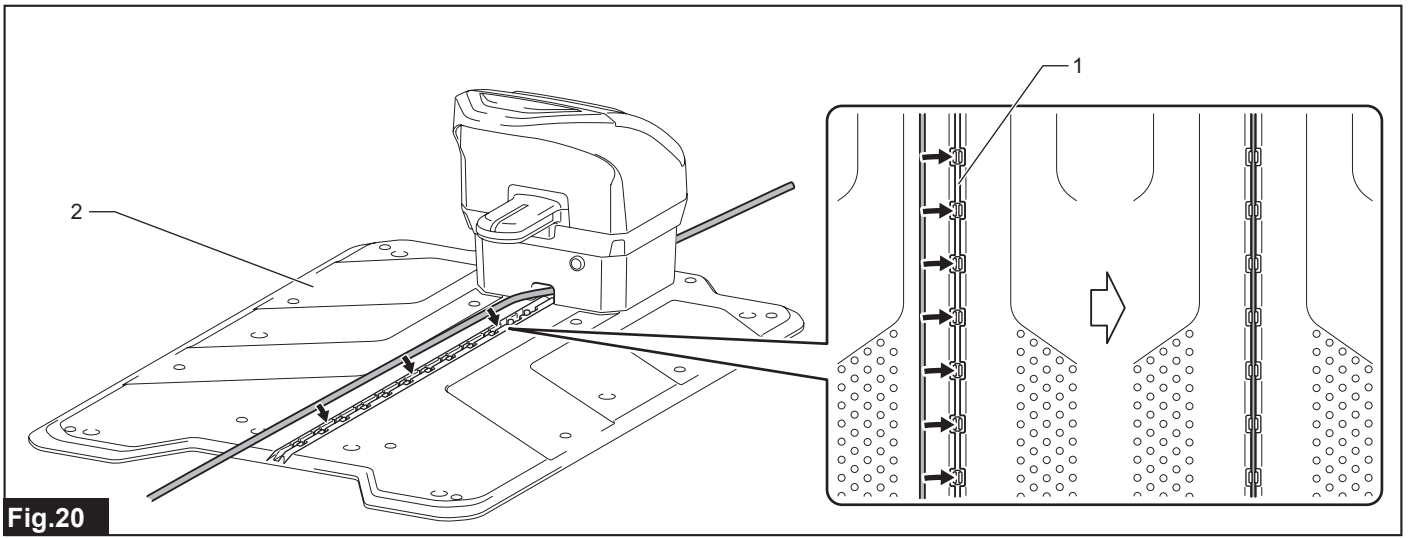


Fig.20

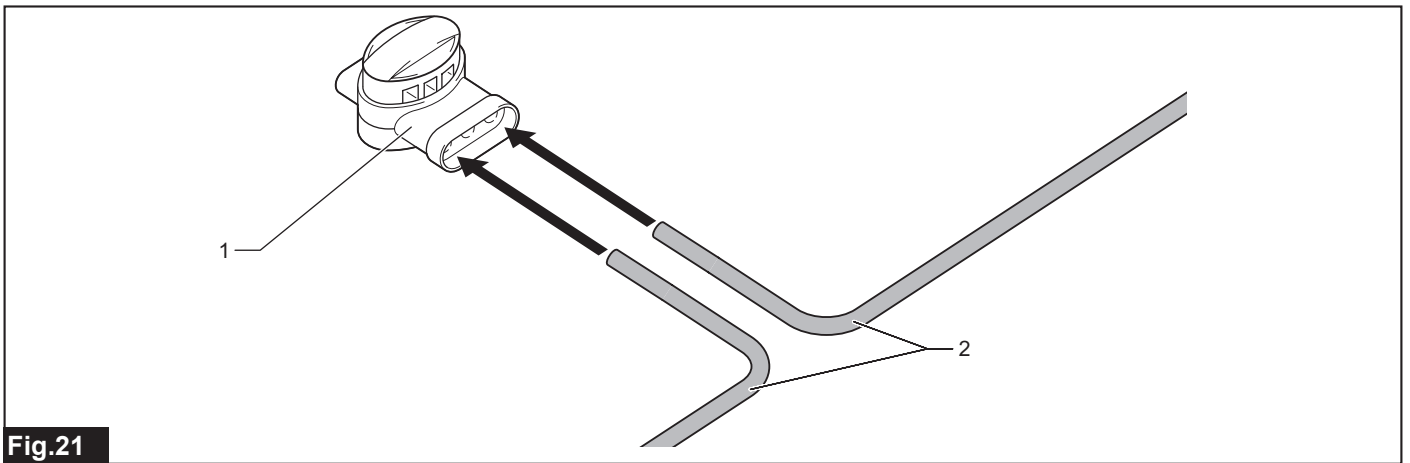


Fig.21

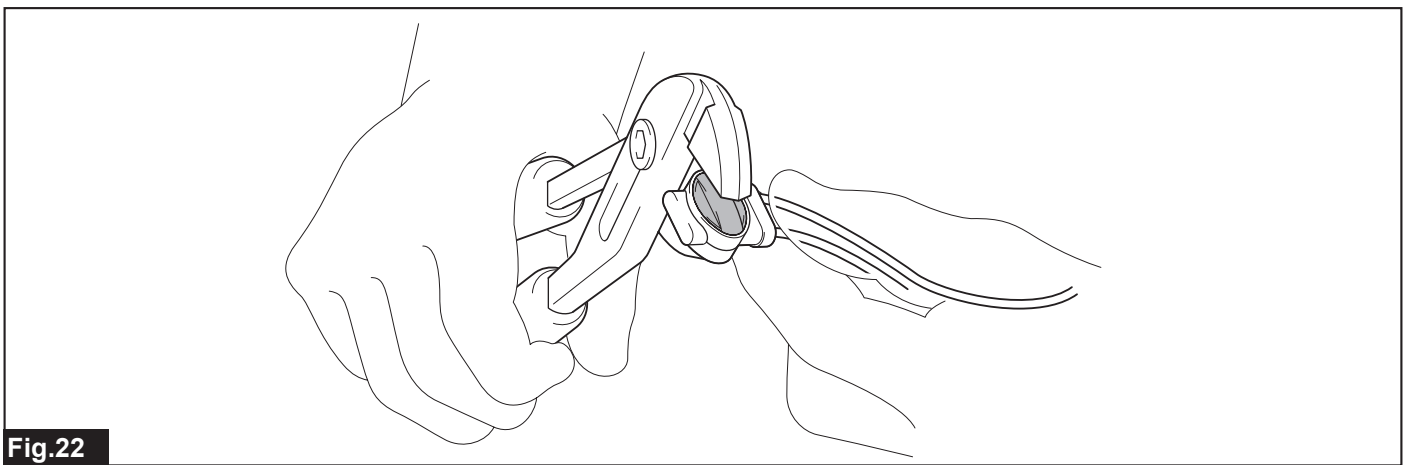
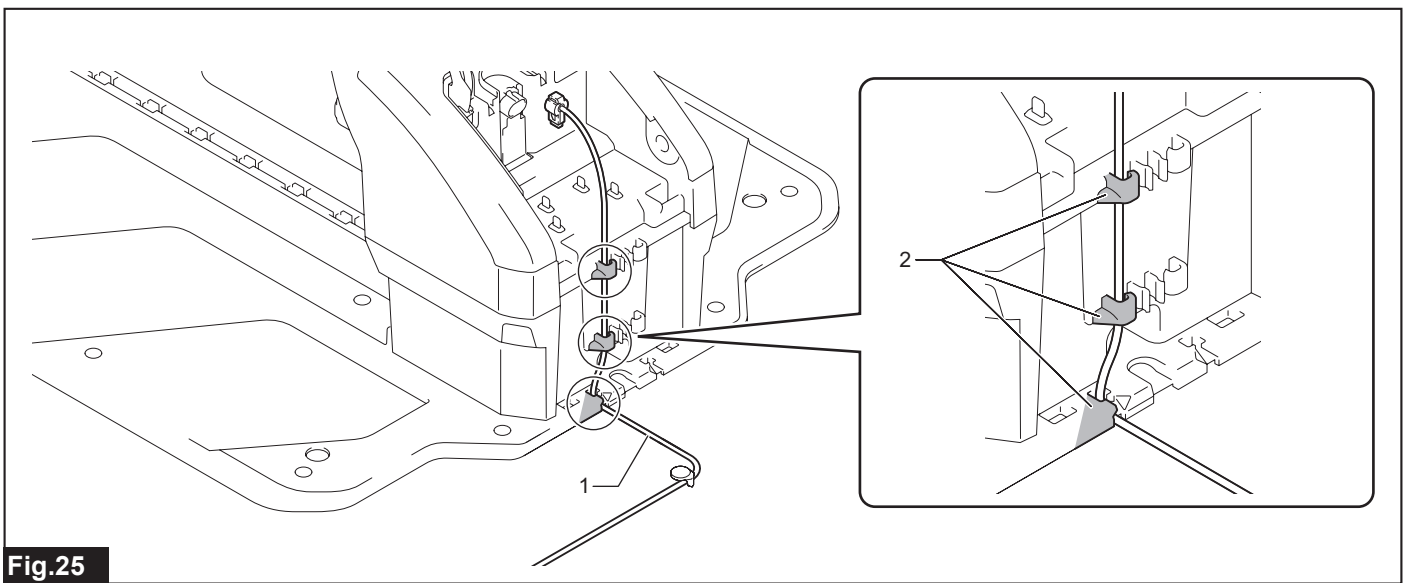
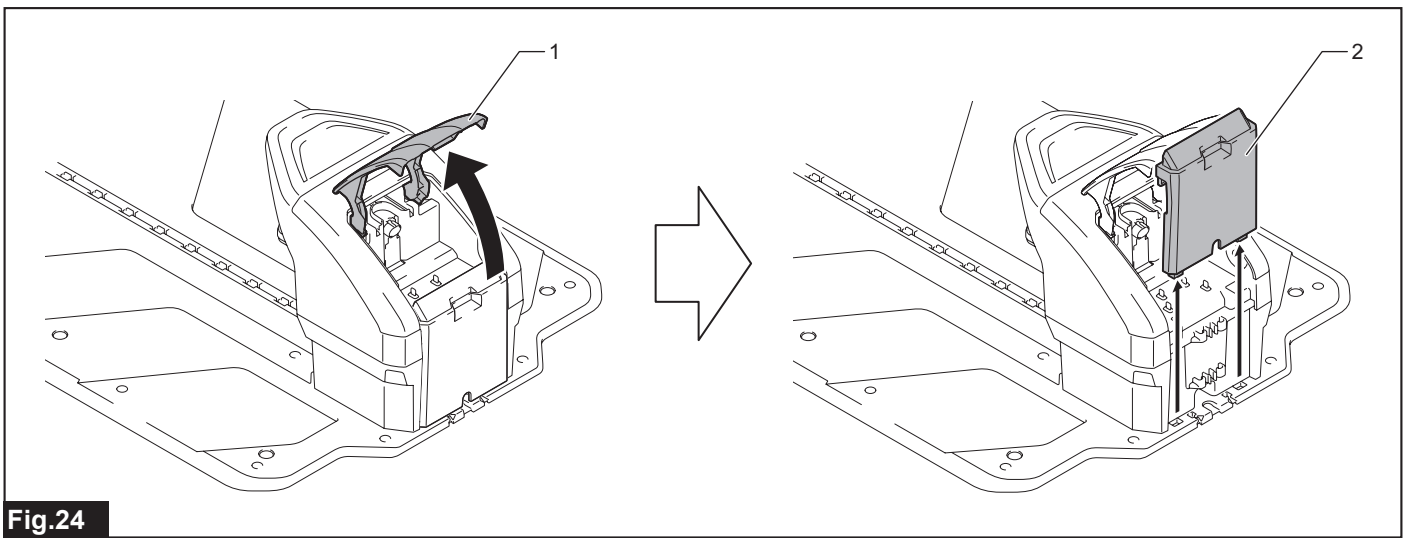
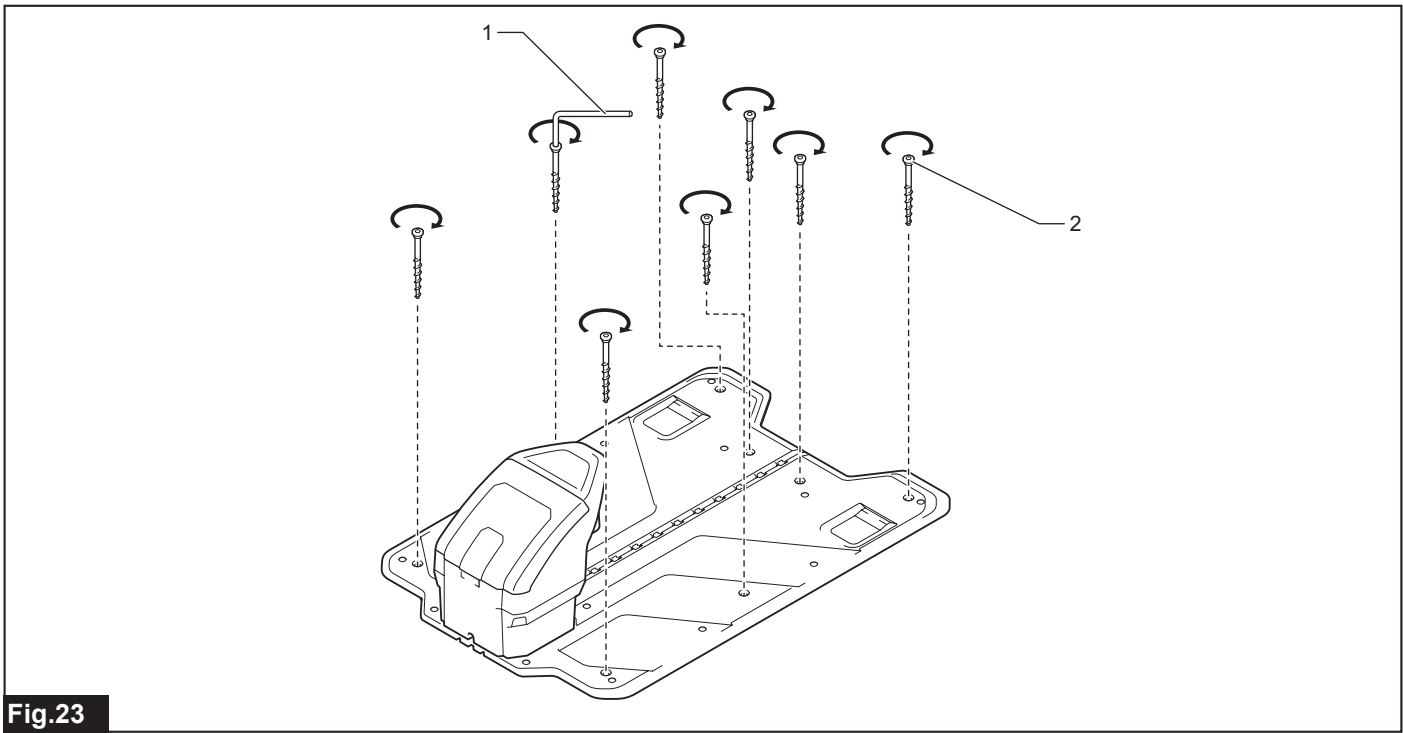
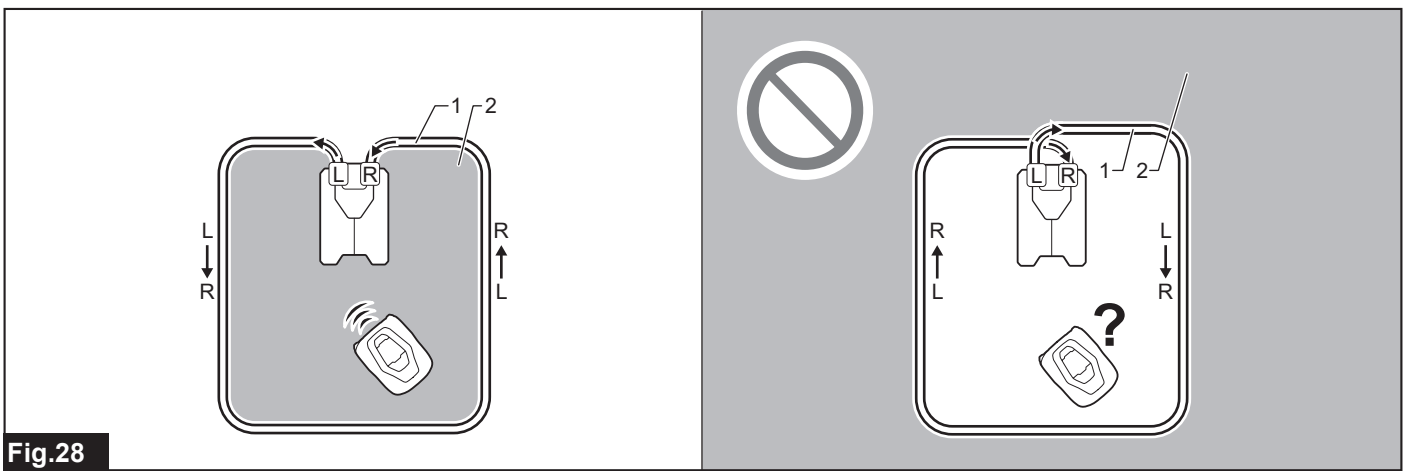
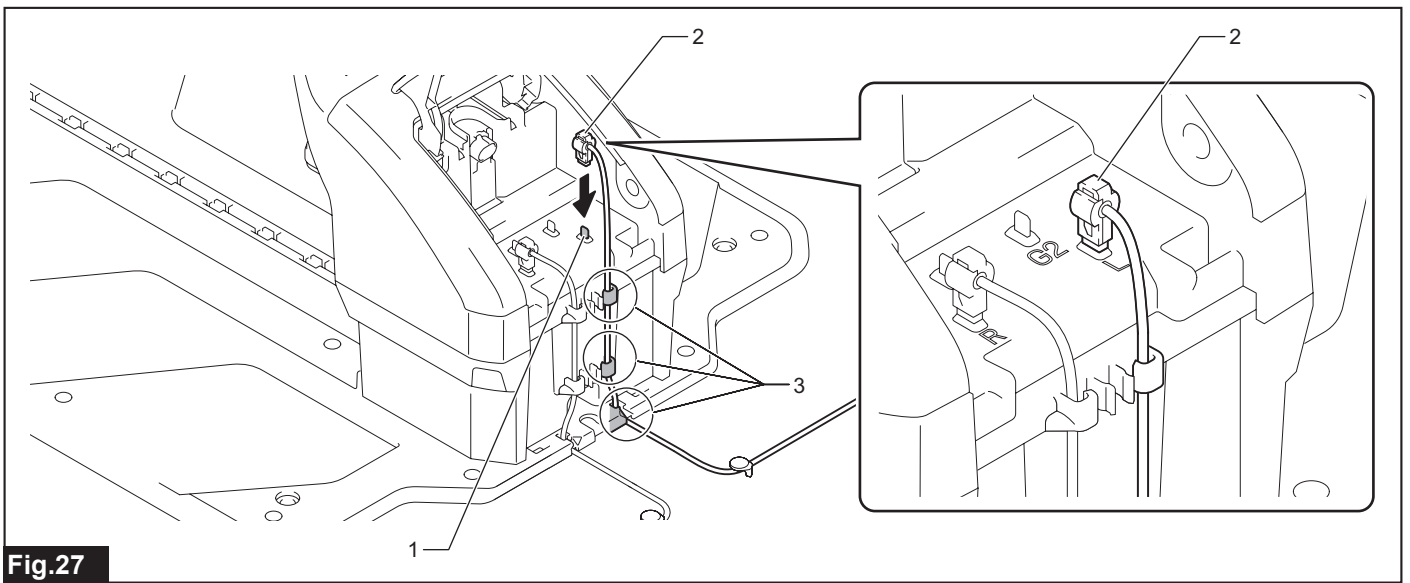
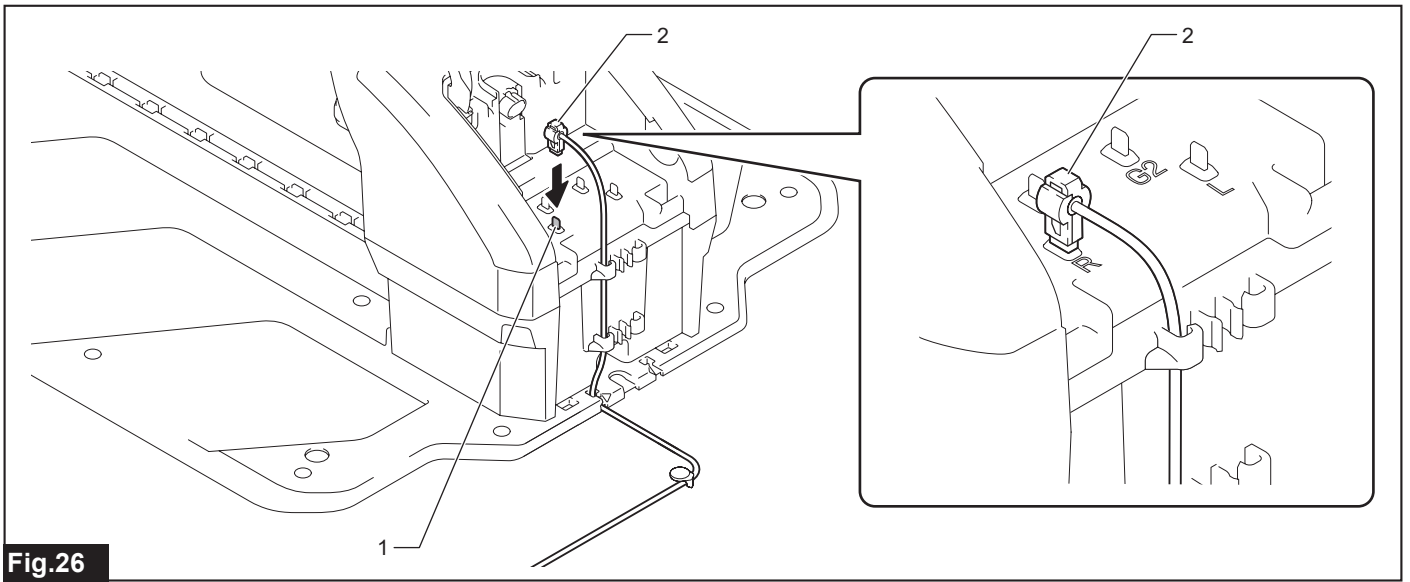


Fig.22





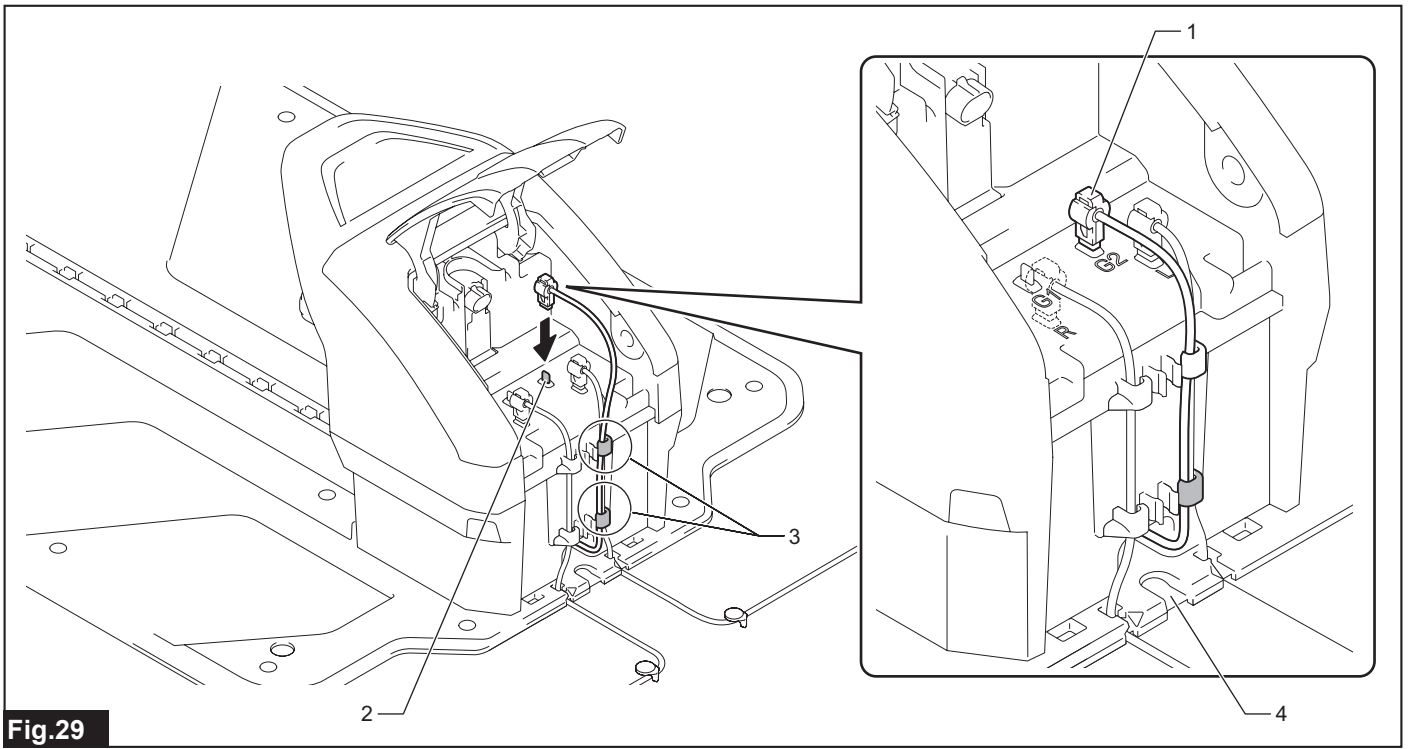


Fig.29

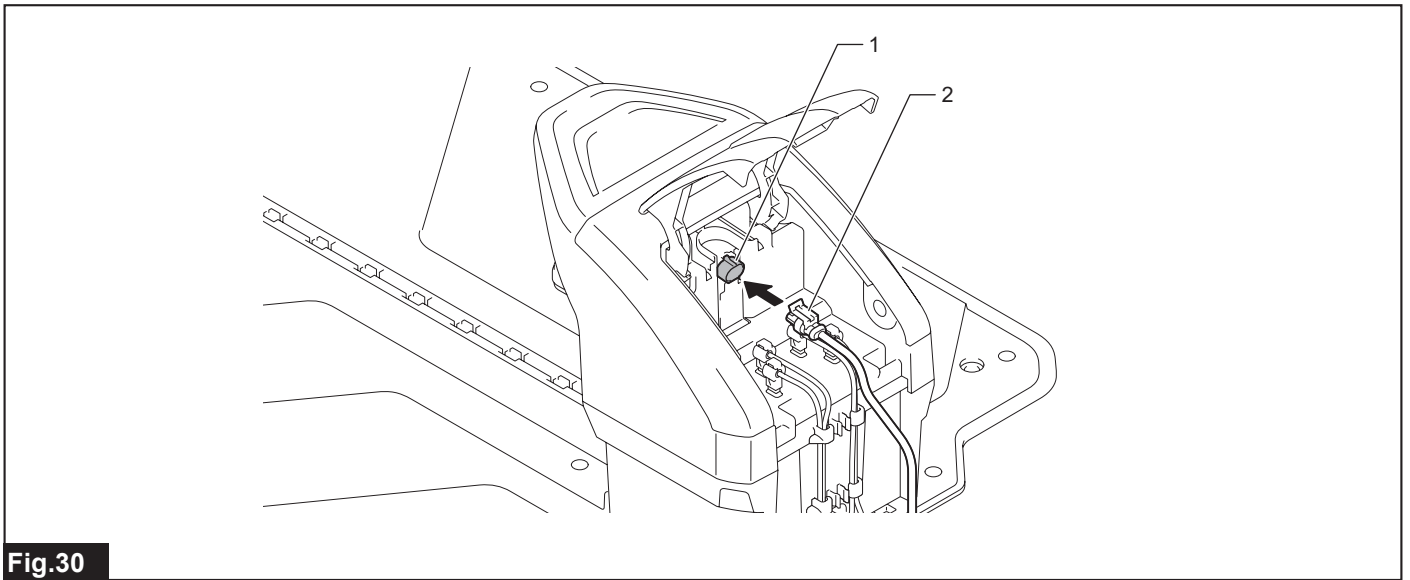


Fig.30

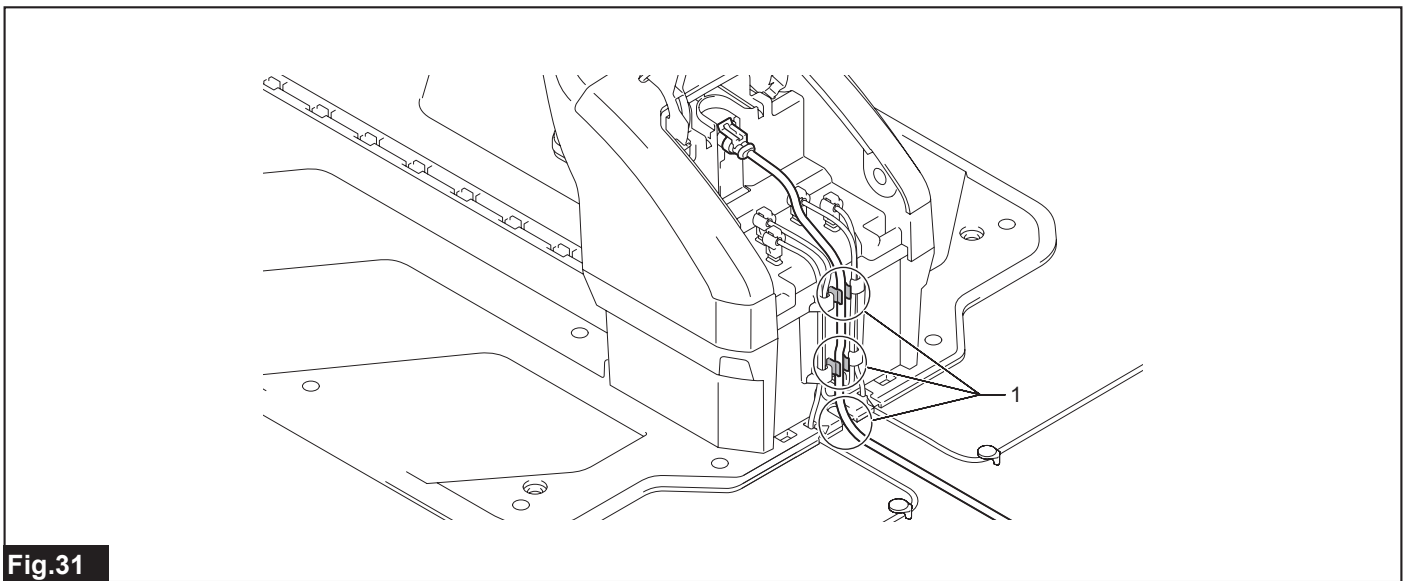
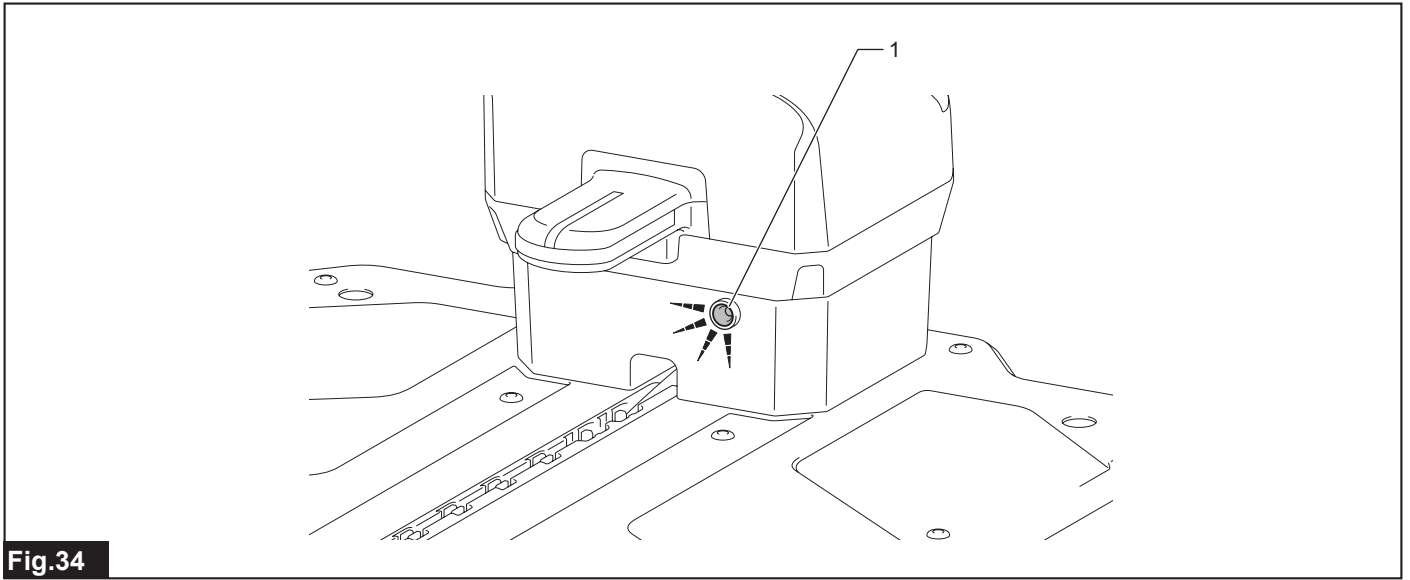
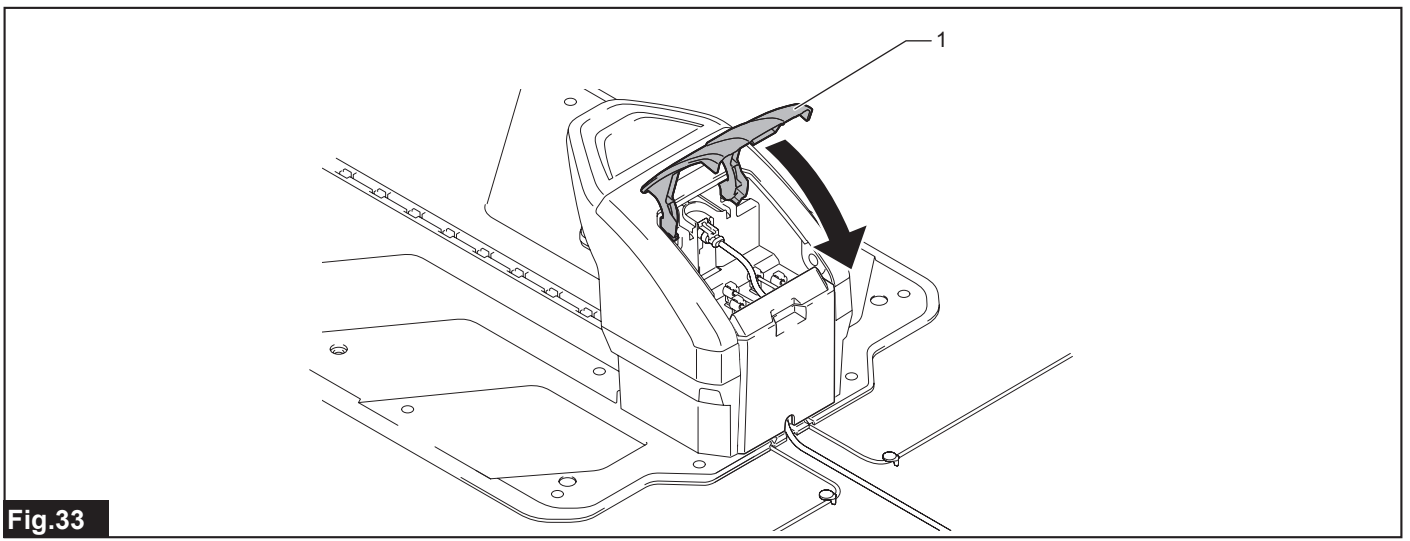
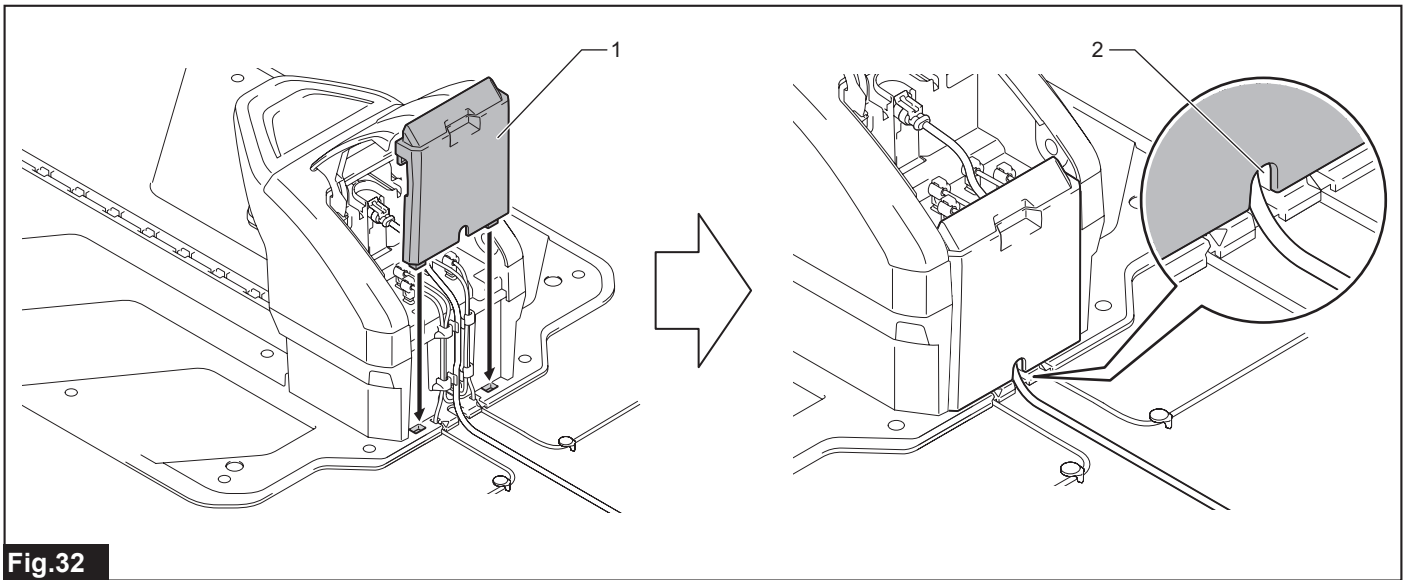


Fig.31



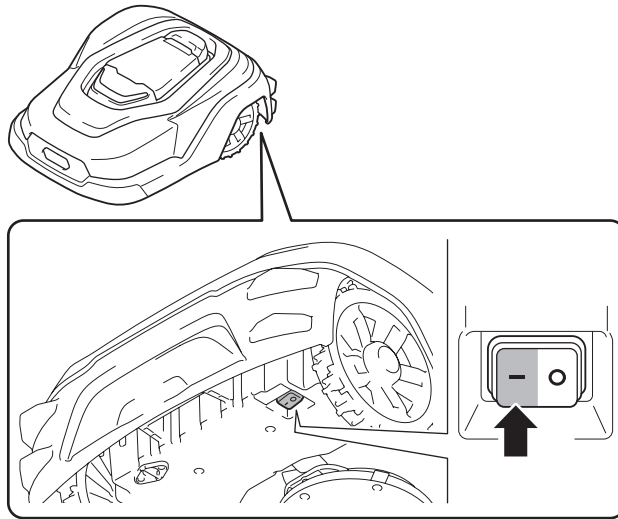


Fig.35

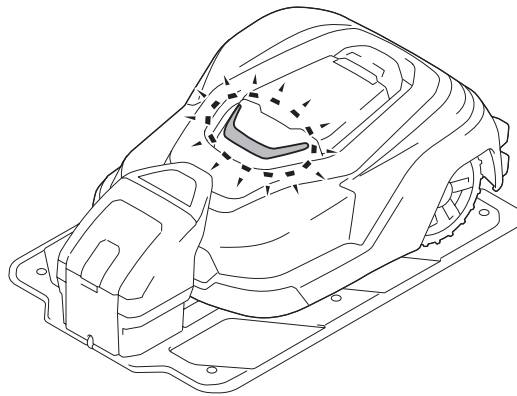


Fig.36

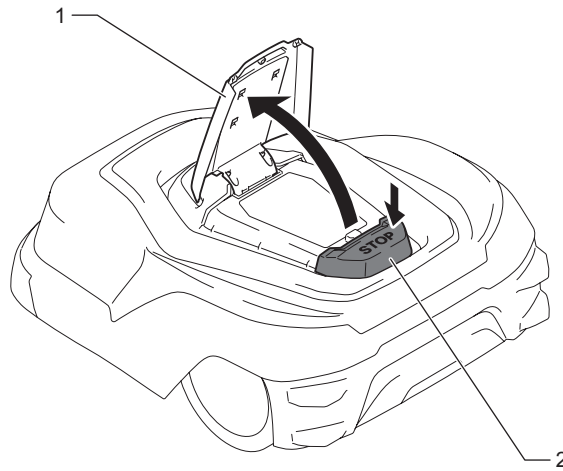


Fig.37

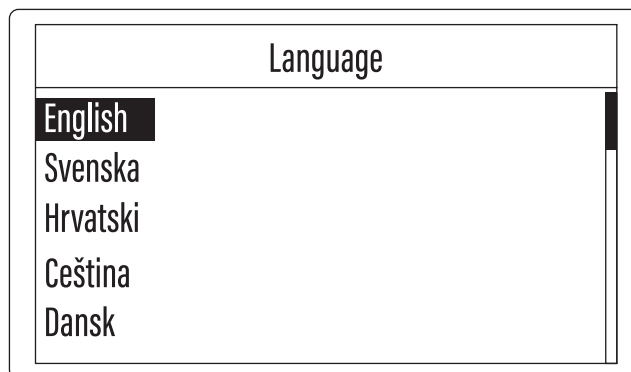


Fig.38

Date and time

Date format: Year/Month/Day ▶

Time format: ◀ 24 hours

Fig.39

Date and time

Date: 2024 - 7 - 7

Time: 10 : 18

Fig.40

Mowing area

◀ 500 - 1,000 m² ▶

Fig.41

PIN code

Fig.42

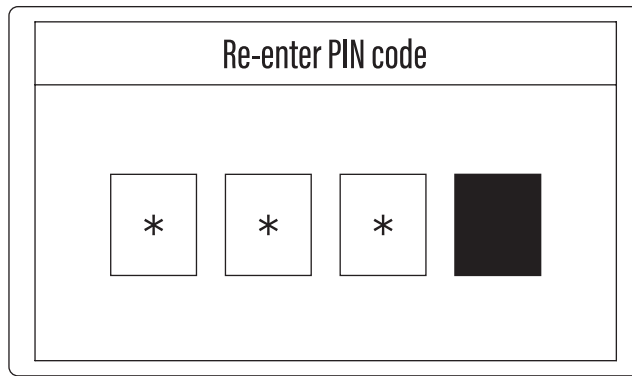


Fig.43

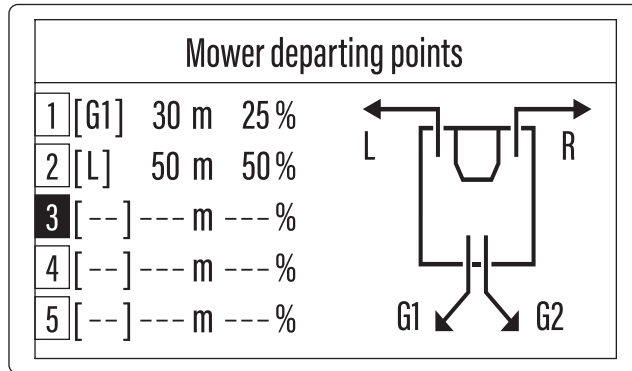


Fig.44

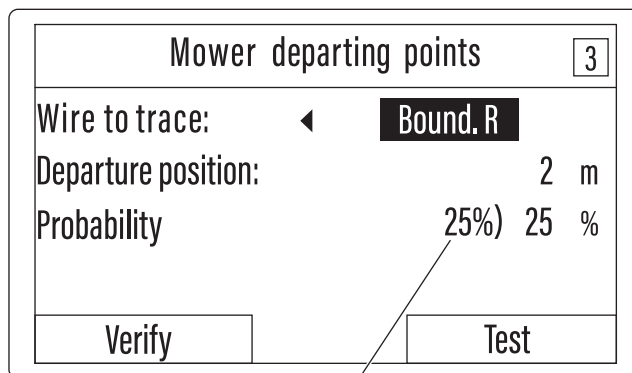


Fig.45

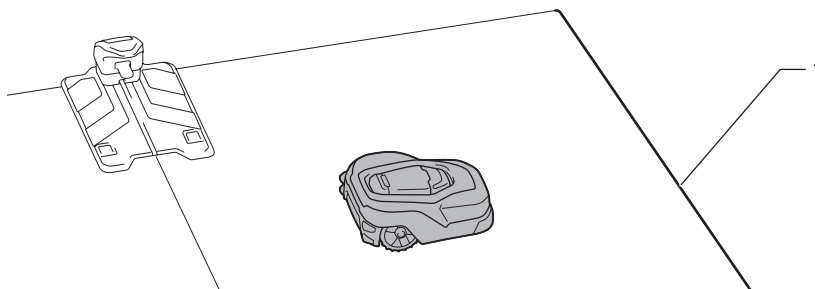


Fig.46

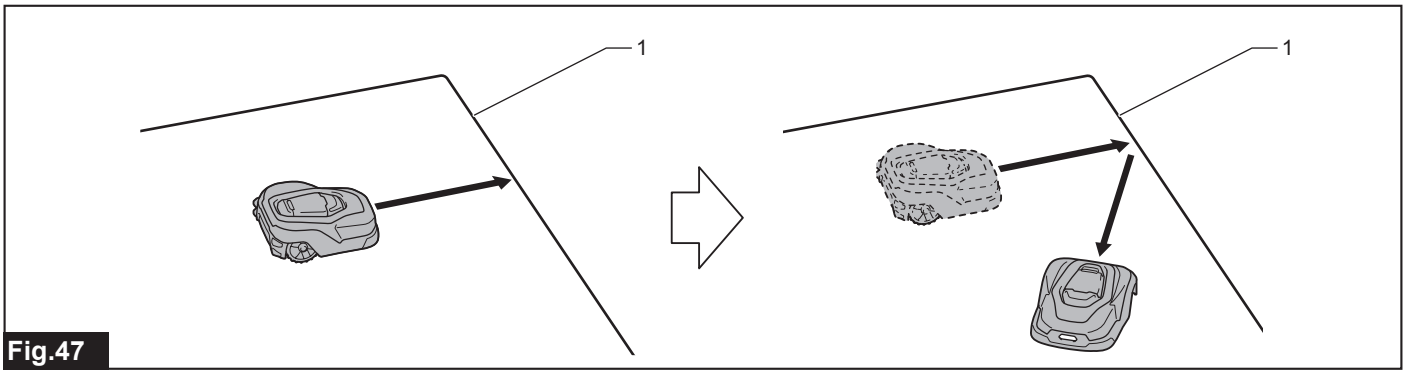


Fig.47

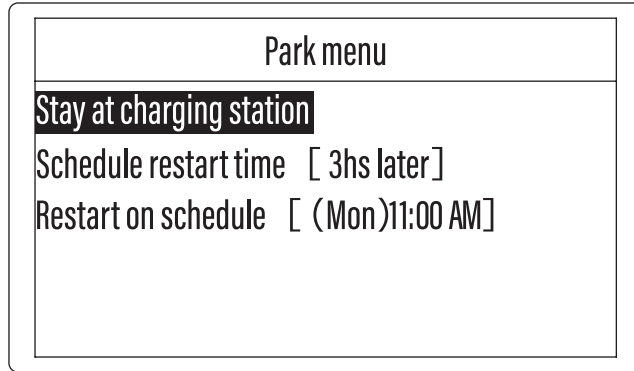


Fig.48

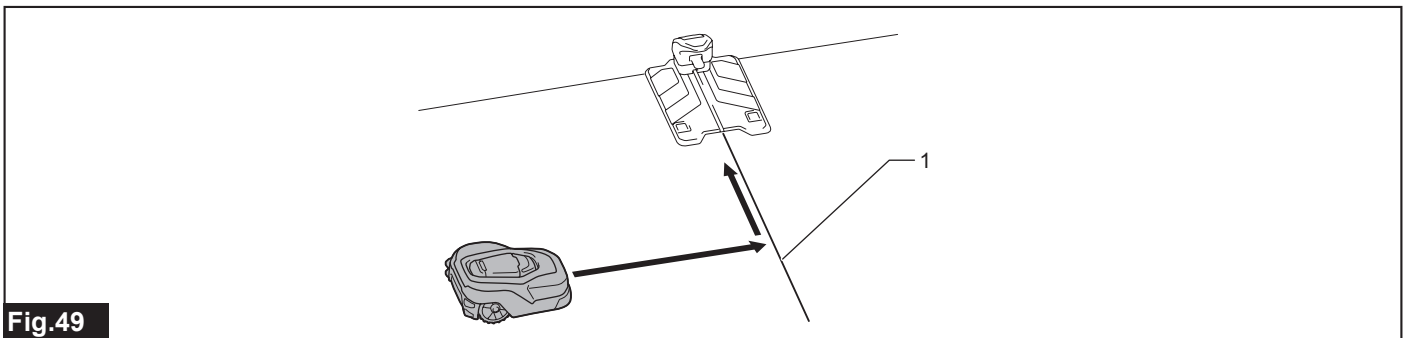


Fig.49

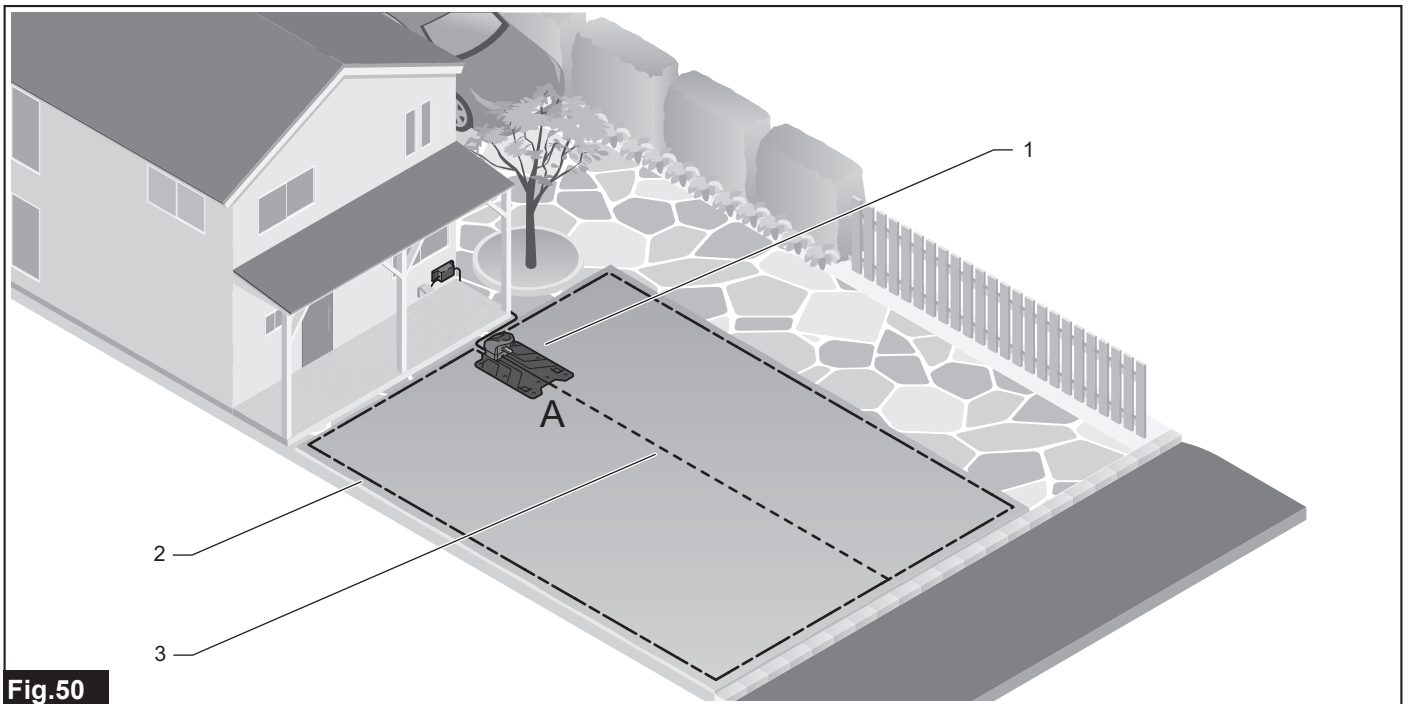


Fig.50

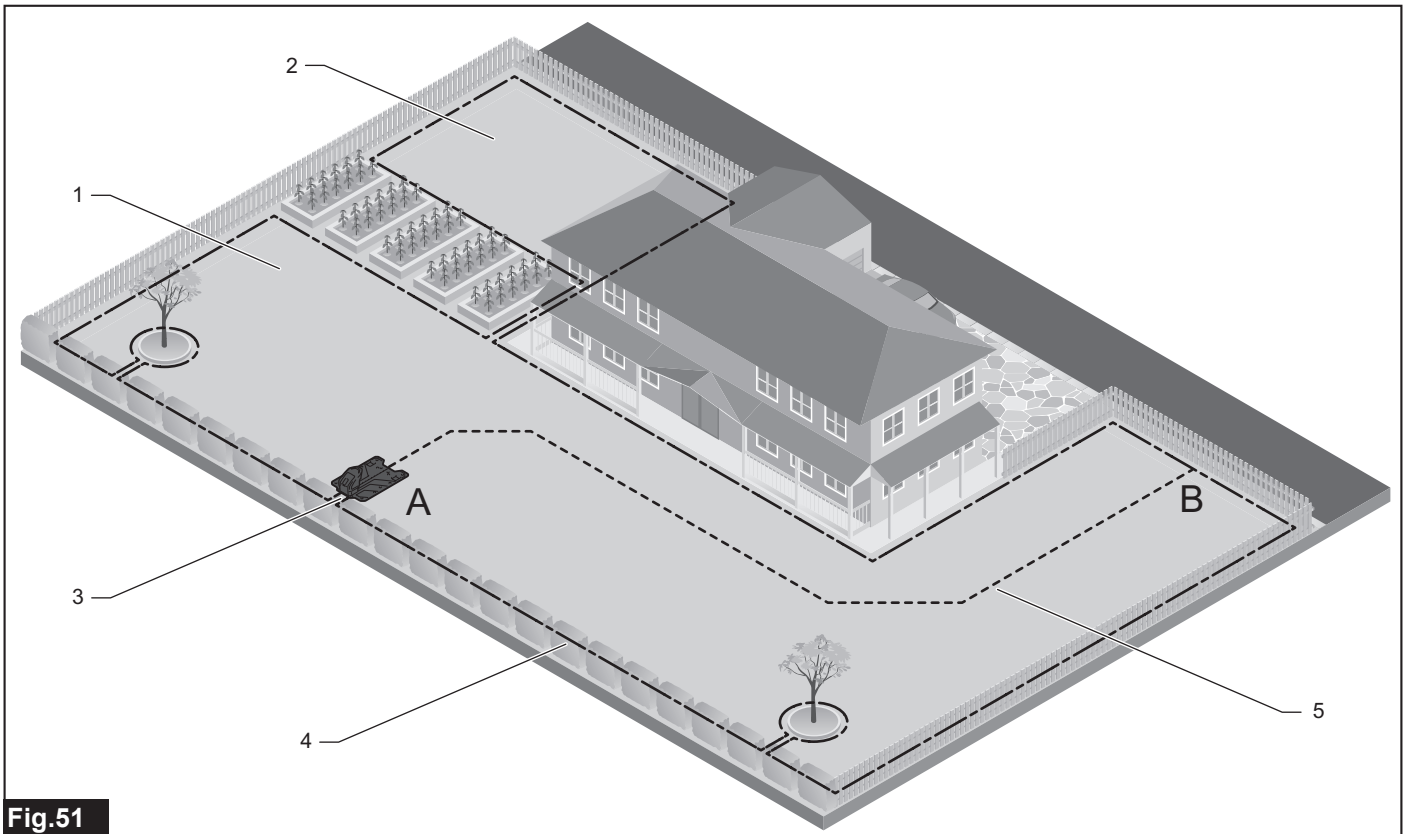


Fig.51

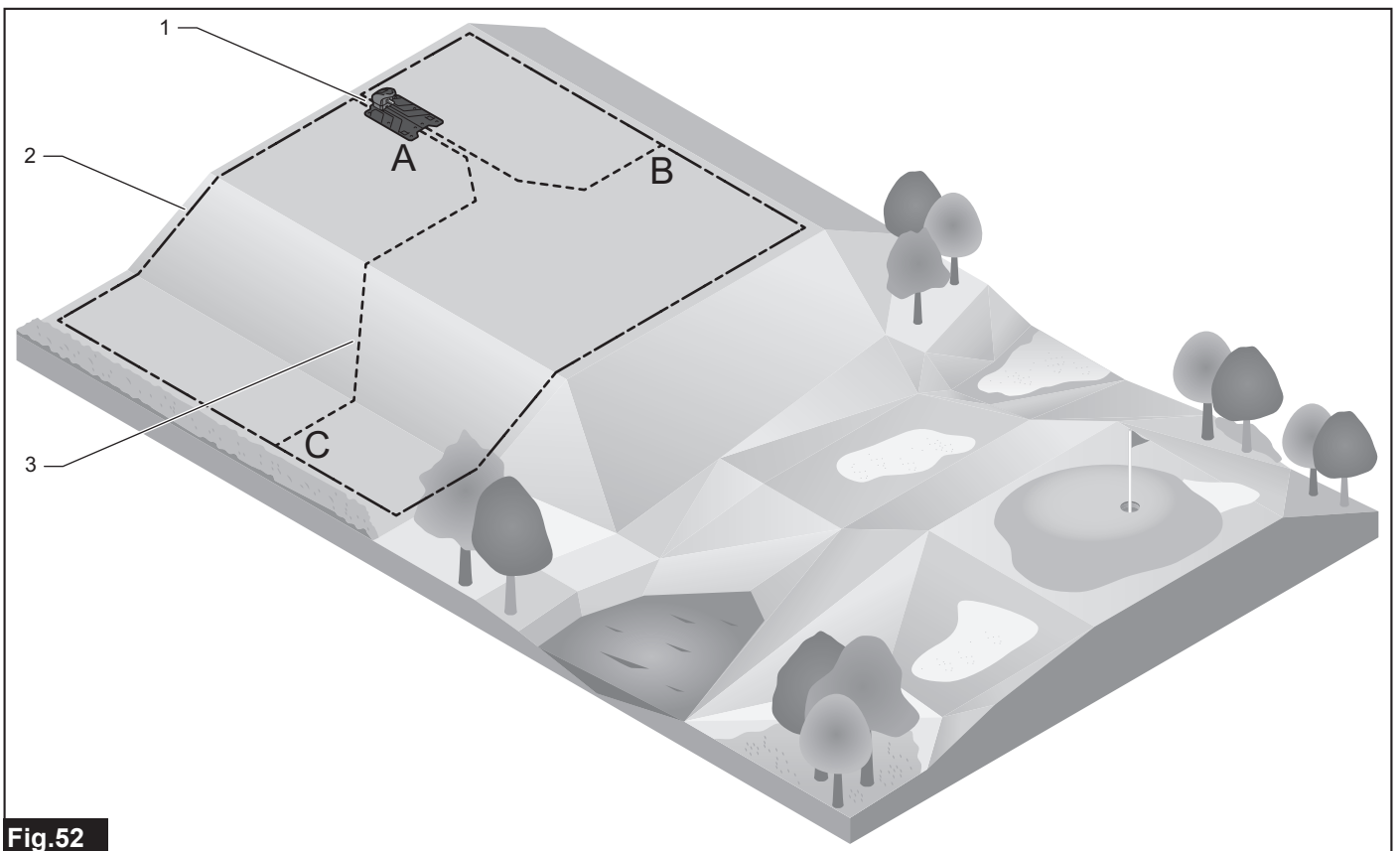


Fig.52

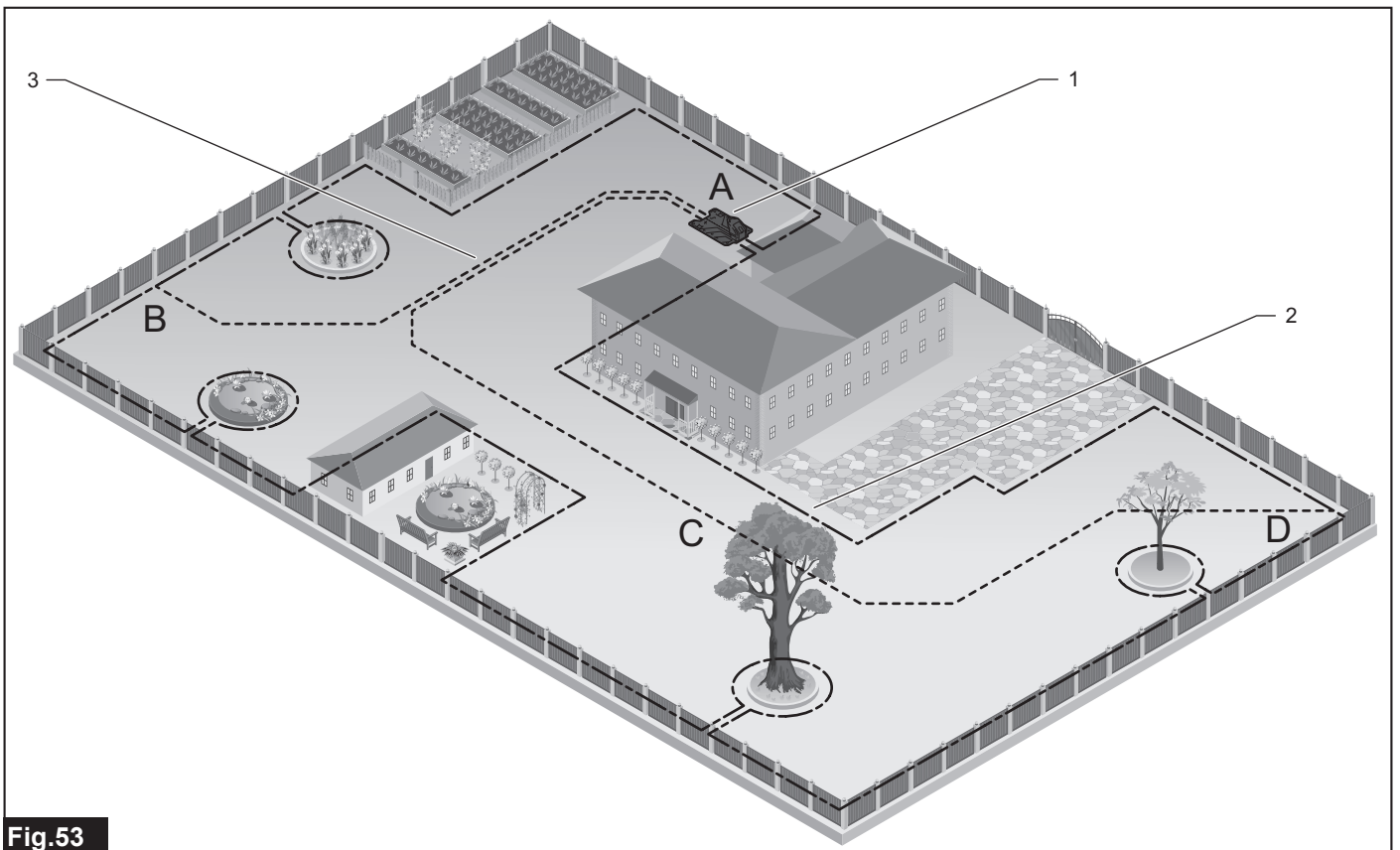


Fig.53

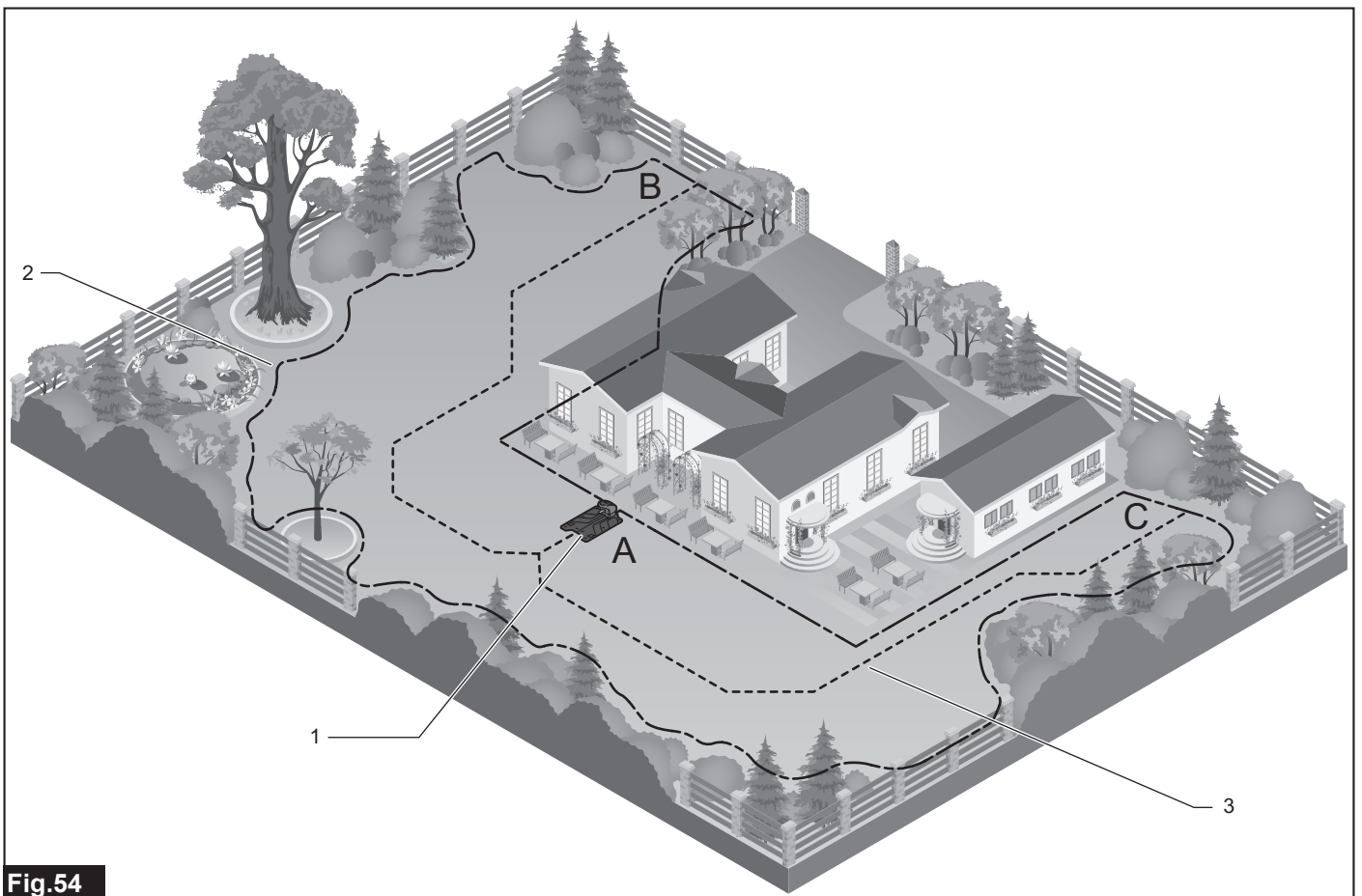


Fig.54

Introduction

This manual is the Robotic Mower Setup Guide. This manual describes the procedures for installation of charging station, installation of boundary wire, installation of guide wire, and initial setting of the Robotic Mower. Be sure to check the Instruction Manual of this product regarding precautions for use.

About the Robotic Mower

Robotic Mower performs laborious lawn mowing automatically. This product has following main components.

- **Robotic Mower**
This is the main unit that mows the lawn. It is charged by the charging station and automatically mows the lawn within the work area.
- **Charging station**
This charges the Robotic Mower and flows signals in the boundary wire and guide wire.
- **Boundary wire**
This wire is installed around the outermost side of the work area. It lets the Robotic Mower recognize the work area in which to mow the lawn.
- **Guide wire**
This wire leads the Robotic Mower to the charging station. This wire also guides the lawn mower to areas that the lawn mower works less frequently due to topographical reasons, etc.
(Installation of the guide wire is optional.)

► **Fig.1:** 1. Robotic Mower 2. Charging station 3. Boundary wire 4. Guide wire

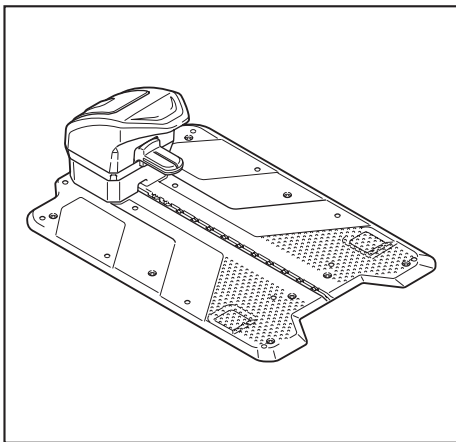
NOTE: It is recommended to make an installation drawing of the work area as illustrated above before performing the wire installation work.

Description of manuals

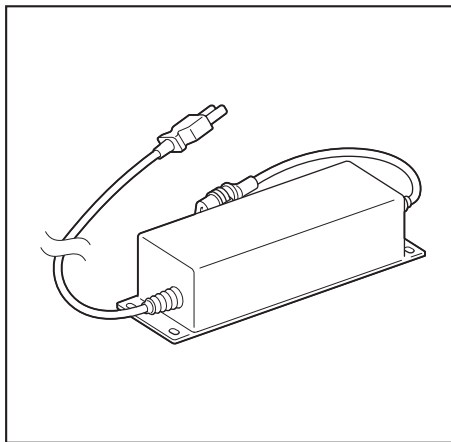
- **Setup Guide**
This describes the procedures for installation of charging station, installation of boundary wire, installation of guide wire installation, and initial setting of the Robotic Mower.
- **Instruction Manual of this product**
This describes the main functions, safety precautions, various settings, and maintenance of the Robotic Mower.

Confirming the Contents in the Package

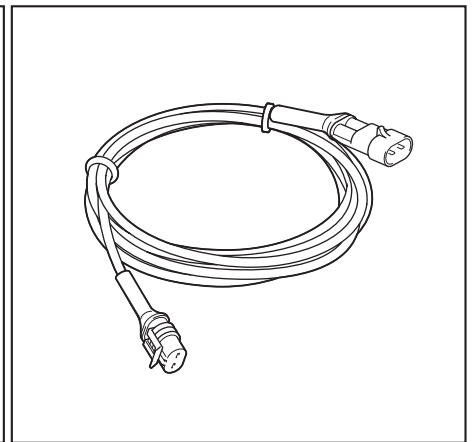
Charging station



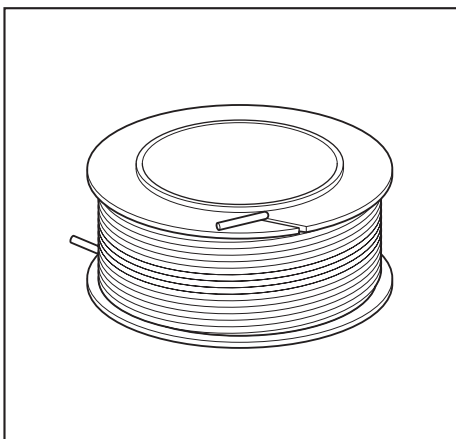
AC adapter
(The shape of the plug of the AC adapter differs depending on the country.)



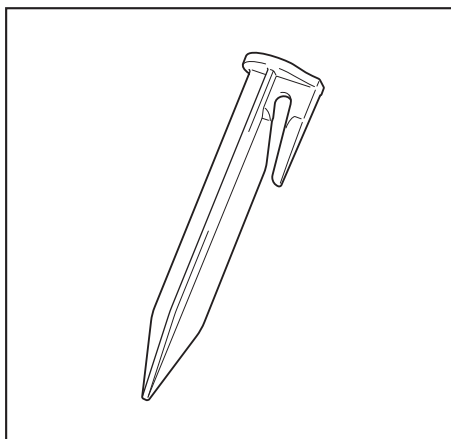
Cable



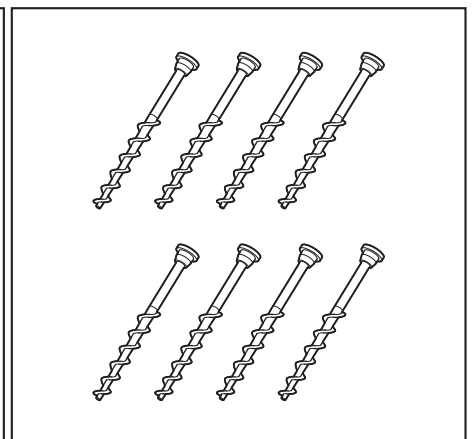
Wire (150 m)



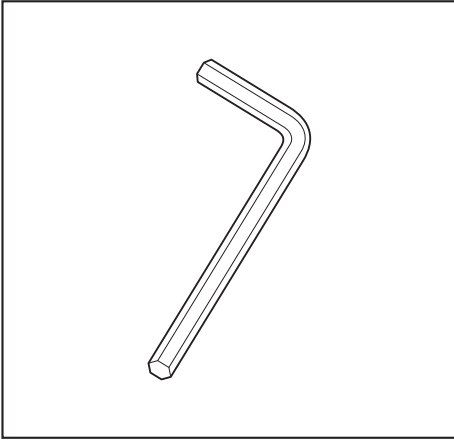
Peg (for fixing wires) 150 pcs



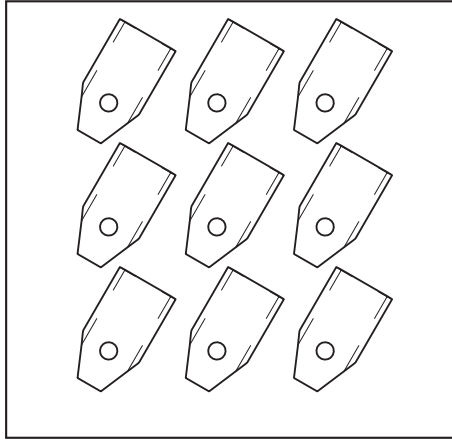
Screw peg (for fixing the charging station) (8 pcs)



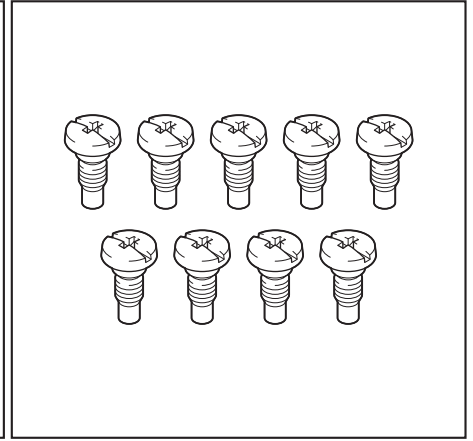
Hex wrench 6 (1 pc)



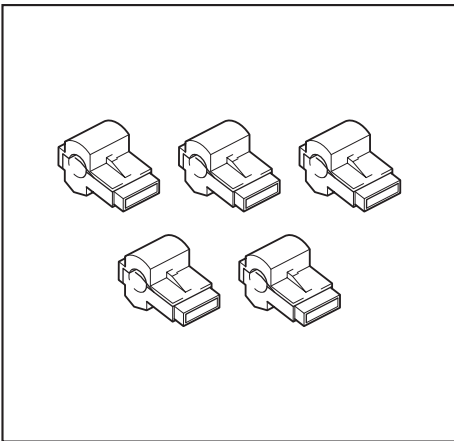
Mower blade
(total 12 pcs., 3 pcs. are installed, 9 pcs. for spare)



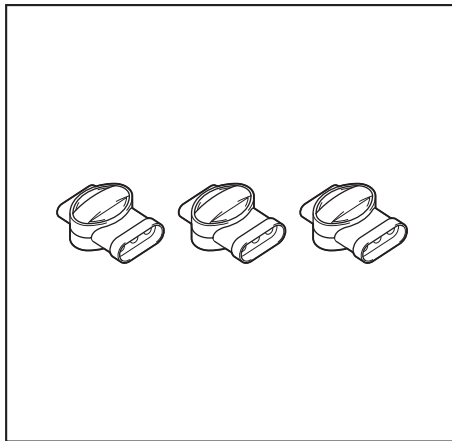
Screw (for fixing the mower blade)
(total 12 pcs., 3 pcs. are installed, 9 pcs. for spare)



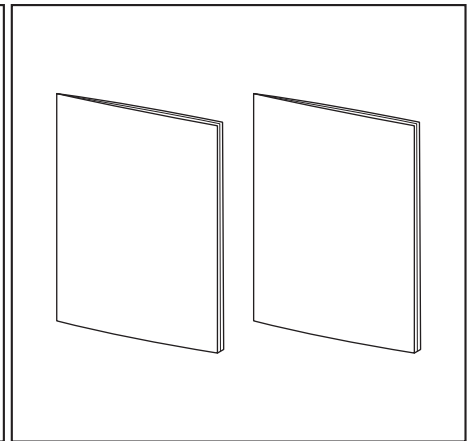
Connector (5 pcs)



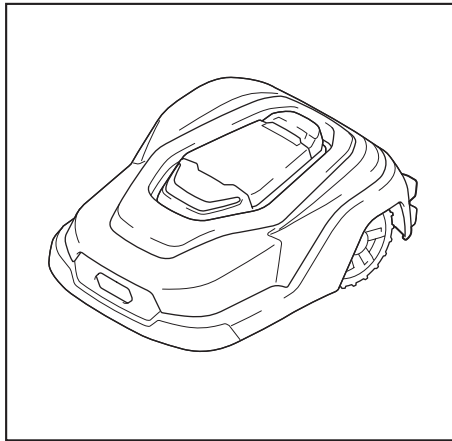
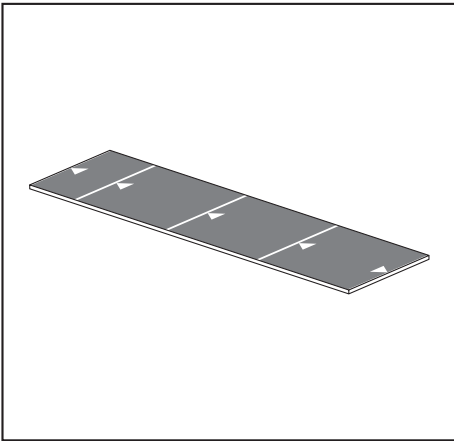
Coupler (3 pcs)



Instruction manual
Setup Guide

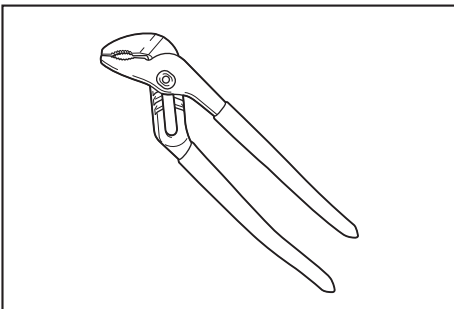


Measuring gauge (Trim out along the perforation from the package) Robotic Mower

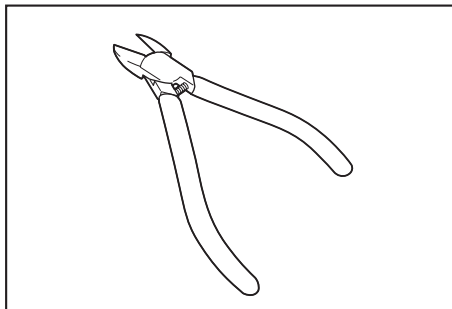


Tools Needed for Installation

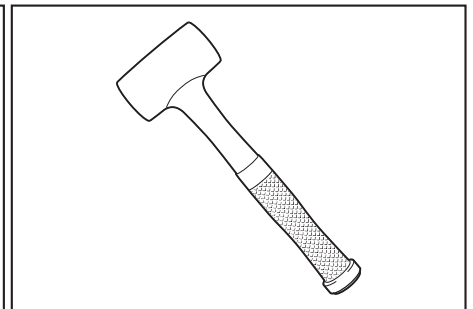
Pliers



Nippers



Plastic hammer



Carrying the Robotic Mower

- ⚠ WARNING:** Make sure that the power switch of the Robotic Mower is off.
- ⚠ WARNING:** Do not hold other than the grip when carrying the Robotic Mower.
- ⚠ WARNING:** Do not hold the Robotic Mower with the mower blades facing you.
- ⚠ WARNING:** Do not operate the Robotic Mower while other people are touching it.

1. If the Robotic Mower is operating, press the "STOP" button.

The display cover opens and the Robotic Mower stops.

2. Close the display cover and press the O side of the power switch.
3. Hold the grip and lift up the Robotic Mower.

► **Fig.2:** 1. Grip 2. Power switch

Preparing the Work Area

Prepare as follows so as not to obstruct the auto mowing of the Robotic Mower.

- Clear away sticks, stones, and other largish objects from the work area.
- If the lawn height exceeds 100 mm, cut it down to that height or less.
- Fill in and smooth any sunken areas or places where puddles form.
- Remove snow if it accumulated.

Installing the AC Adapter

Choose a well-ventilated shaded place where raindrops do not fall into. Place the AC adapter keeping 30 cm or more height from the ground. It is recommended to fix the AC adapter on the wall using screws.

NOTICE: To prevent the connector from being deformed or damaged, connect the connector straight without tilting it.

NOTE: Household power supply for outdoor location that is not exposed to rain is required.

NOTE: If the installation location lacks sufficient load-bearing strength, reinforce it.

NOTE: After installing the AC adapter, unplug the power plug of the AC adapter.

NOTE: Do not chain the plural cabtire cables.

► **Fig.3:** 1. AC adapter 2. Cabtire cable

► **Fig.3:** a) 30 cm or more above the ground

Locating the charging station

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

Charging station installation conditions

NOTICE: Do not bend the station base.

- Choose a possibly level place near from power source (within $\pm 5^\circ$).
- Choose a place which is protected against direct sunlight.
- If the charging station is placed on the lawn, the area to be placed should be mowed short.
- There is a space of 3 m or more from the back end of the charging station.

► **Fig.4:** 1. Station base

► **Fig.4:** a) 5° or less b) 3 m or more

Determining the position of the charging station

Determine the position of the charging station by following the installation conditions.

NOTE: Do not fix the charging station. You only have to decide the position of the charging station in this step.

Installing the Boundary Wire

- The boundary wire is installed around the outermost side of the area where the Robotic Mower will perform the mowing work. Install the boundary wire so that it encloses the work area in a single, unbroken line and connect both ends of the boundary wire to the charging station.
- The Robotic Mower will not operate properly if the boundary wire is not installed correctly. Be sure to install the boundary wire by following the instructions on this manual.
- If there is a metal object such as steel bar on the ground, the metal object interferes the loop signal and cause stoppage.

NOTE: There are two ways to install the boundary wire; fixing with pegs or burying in the ground (up to 20 cm). This instruction manual explains the installation using pegs.

Boundary wire installation conditions

You can set the boundary overreach of the Robotic Mower between 20 - 50 cm. This manual describes the conditions at the default setting (32 cm). For details on the setting, refer to the chapter "Navigation Preferences" in the instruction manual.

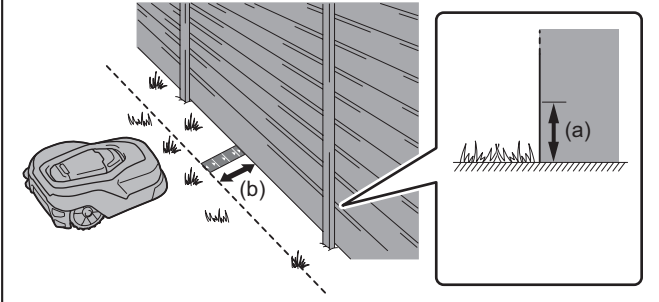
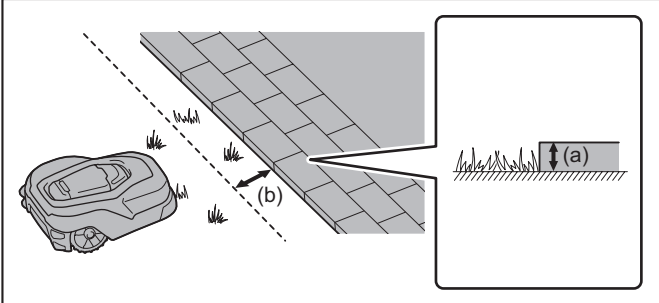
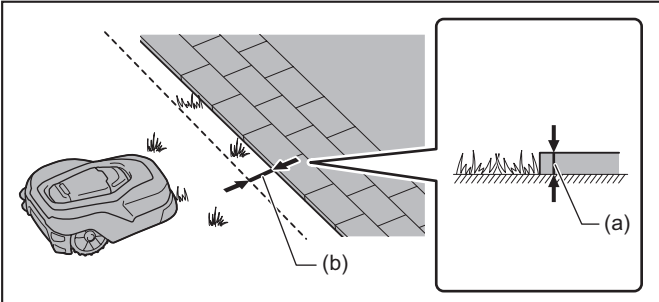
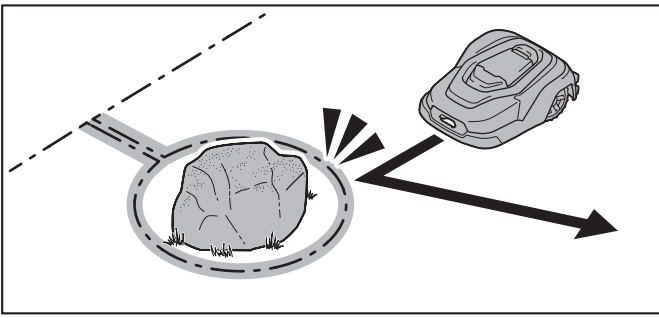
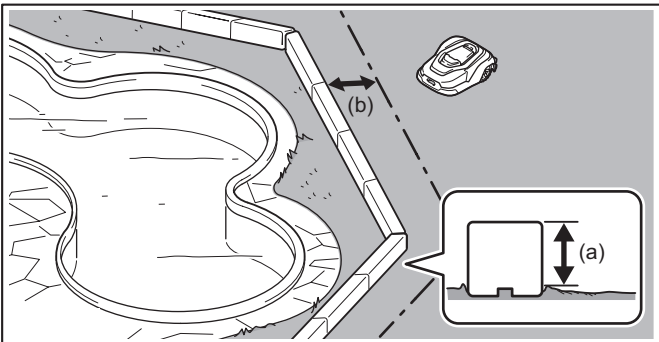
Image	Condition
 <p>a) 5 cm or more b) About 35 cm</p>	<p>Separate by about 35 cm from obstacles with a height of 5 cm or more. (An area of about 25 cm from the obstacle will be left unmowed.) Use the supplied measuring gauge for making an appropriate distance from the obstacles. (Trim out the measuring gauge along the perforation from the package.)</p>
 <p>a) Less than 5 cm b) About 30 cm</p>	<p>Separate by about 30 cm from obstacles with a height of less than 5 cm. (An area of about 20 cm from the obstacle will be left unmowed.)</p>
 <p>a) Less than 1 cm b) About 10 cm</p>	<p>Separate by about 10 cm from obstacles with a height of less than 1 cm. (No area will be left unmowed.)</p>
	<p>If there are areas that the Robotic Mower should not enter or obstacles that the Robotic Mower should not encounter, exclude the area by installing the boundary wire around there. Refer to "Making an island" (page25) for details.</p>
 <p>a) 15 cm or more b) 35 cm or more</p>	<p>Place partitions (obstacles) with a height of 15 cm or more around the areas that the Robotic Mower should never enter. In addition, install the boundary wire 35 cm or more away from the partition in order to prevent contact with the partition. (An area of about 25 cm will be left unmowed.)</p>

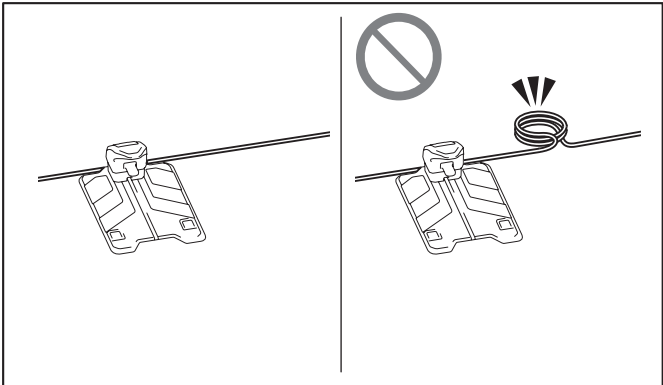
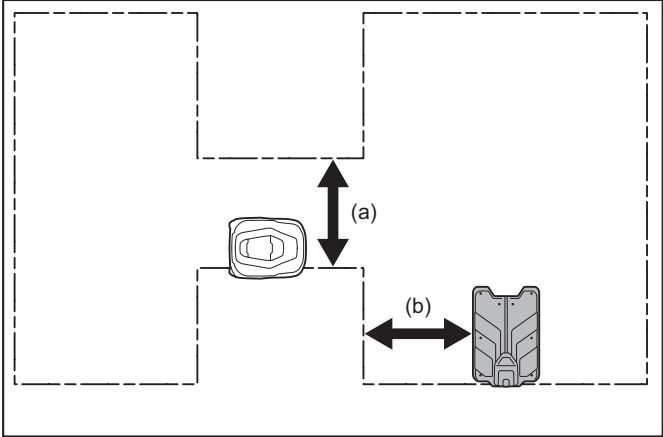
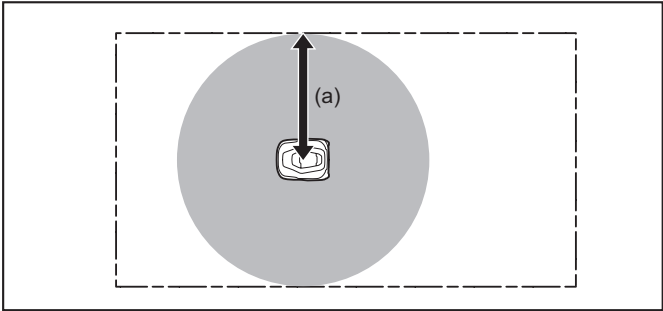
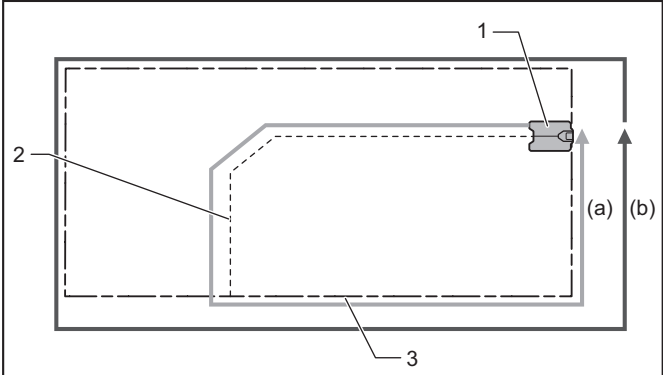
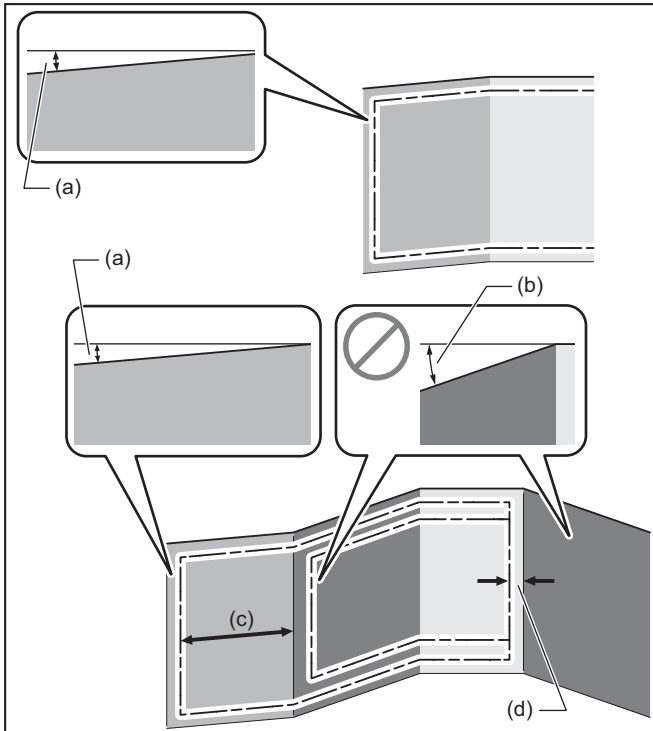
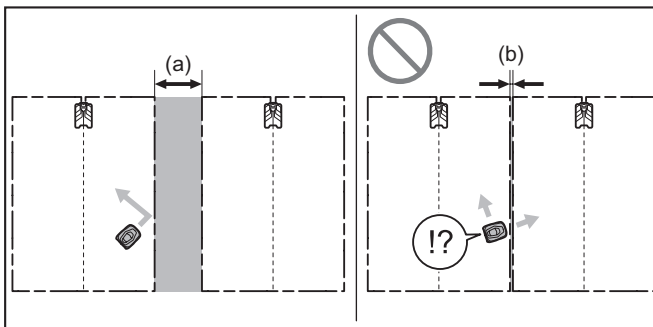
Image	Condition
	<p>Do not bundle cables and wires. Doing so may intensify the signal and the Robotic Mower will not operate properly.</p>
 <p>a) 150 cm or more b) 150 cm or more</p>	<ul style="list-style-type: none"> - The width of the work area should be at least 150 cm or more. The Robotic Mower returns to the charging station by following the boundary wire in counterclockwise. - Ensure that the boundary wire is at least 150 cm from the side of the charging station.
 <p>a) 35 m or less</p>	<p>Place the boundary wire so that the distance from the boundary wire to the Robotic Mower is less than 35 m. If the distance from the nearest boundary wire to the Robotic Mower is more than 35 m, the Robotic Mower will not work properly.</p>
 <p>1. Charging station 2. Guide wire 3. Boundary wire</p> <p>a) 400 m or less b) 800 m or less</p>	<ul style="list-style-type: none"> - The maximum length of the route starting from the charging station, guide wire, boundary wire, and back in the charging station as illustrated in the figure should be 400 m or less. - The allowable space that you can limit by laying the boundary wire is up to 3,500 m². - The maximum length of the boundary wire is up to 800 m including the islands and sub areas.

Image	Condition
 <p>a) 8° or less b) 8° or more c) 1 m or more d) 20 cm</p>	<ul style="list-style-type: none"> - If there is a slope in the work area, lay the boundary wire on a slope of less than 8°. - If you lay a boundary wire on a slope of more than 8°, lay an area of less than 8° below the slope for at least 1 m. - You cannot lay a boundary wire on a slope of more than 8° in the outermost work area. - Lay the boundary wire 20 cm away from the boundary between the slope and the flat.
 <p>a) 1 m or more b) Less than 1 m</p>	<p>When using multiple stations and preparing multiple work areas, install the boundary wires so that they are separated by distance of 1 m or more.</p>

Installing the boundary wire

NOTE: The boundary wire should be extended straight 1.5 m or more from both sides of the charging station.
NOTE: For details such as the installation distance from obstacles, refer to "Connecting the Wires to the Charging Station" (page 27).

1. Drive the first peg near the charging station using a plastic hammer and place the boundary wire.
▶ **Fig.5:** 1. Charging station 2. Peg
▶ **Fig.5:** a) 1.5 m or more
2. Tension the boundary wire so as not to let it float from the ground, and then drive the next peg leaving about 1 m interval from the former one.

NOTE: If the boundary wire floats, use a narrower peg interval.
NOTE: For details such as the installation distance from obstacles, refer to "Boundary wire installation conditions" (page 22)

3. Make a loop (eyelet) of about 20 cm to provide slack in the boundary wire at the planned boundary wire - guide wire connection site for easier connection later.
▶ **Fig.6:** 1. Planned connection site 2. Boundary wire 3. Guide wire

NOTE: The guide wire guides the Robotic Mower when it returns to the charging station. For details on connection with the guide wire, refer to "Installing the guide wire" (page 26).

4. If there are areas that the Robotic Mower should not enter or obstacles that the Robotic Mower should not encounter, exclude the area by installing the boundary wire around there.
NOTE: For details, refer to "Making an island" (page 25).

5. After installing the boundary wire up to the charging station, drive the peg near the opposite side of the peg at the starting point using a plastic hammer.
▶ **Fig.7:** 1. Peg at starting point 2. Peg at ending point
6. Cut the wire, leaving a length of wire that can be connected to the charging station.
▶ **Fig.8:** 1. Terminal L 2. Terminal R
7. At the point where the connector can reach to the terminal, align the boundary wire with the groove of supplied connector and then bind them firmly using pliers.
▶ **Fig.9:** 1. Boundary wire 2. Groove in the connector

8. Cut the excess boundary wire using nippers leaving 1 cm of it from the connector.

► Fig.10

9. Attach a connector to the other boundary wire in the same manner.

NOTE: Do not connect the connectors to the charging station at this time. The connection with the charging station is explained later in "Connecting the Wires to the Charging Station" (page 27).

Making an island

If there are obstacles such as trees or rocks that cannot be cleared away in the mowing area, surround them with the boundary wire to make islands.

- Install the boundary wire around obstacles to make islands. Use a narrow peg interval so that the distance from the obstacle is about 35 cm.
- Install two lines of the boundary wire going forth and back from the island close together (gap 0 cm). This will let the Robotic Mower traverse the wires.
 - Insert the two lines of boundary wire to the same peg.

NOTICE: Do not let the two lines of boundary wire cross each other. The Robotic Mower will stop due to an error.

► Fig.11: 1. Obstacle 2. Peg 3. Boundary wire

► Fig.11: a) About 35 cm b) Close together (gap 0 cm)

- Make multiple islands as follows.

► Fig.12: 1. Boundary wire 2. Peg

Making a sub area

If there is a separate work area to which a path that enables the Robotic Mower to navigate automatically from the charging station cannot be provided, that work area is designated as a sub area (b). The area with the charging station is the main area (a).

- It is necessary to turn off the power of the Robotic Mower and move the Robotic Mower by hand between the main area and the sub area.
- Place the boundary wire so that the path width between the main area and the sub area is 10 cm or less.
- The boundary wire must be laid in a single, unbroken line around the entire work area ((a) and (b)).
- When mowing the sub area, it is necessary to change the Robotic Mower settings. For details, refer to the Instruction Manual of this product.

► Fig.13: 1. Boundary wire 2. Charging station 3. 10 cm or less

► Fig.13: a) Main area b) Sub area

Installing the Guide Wire

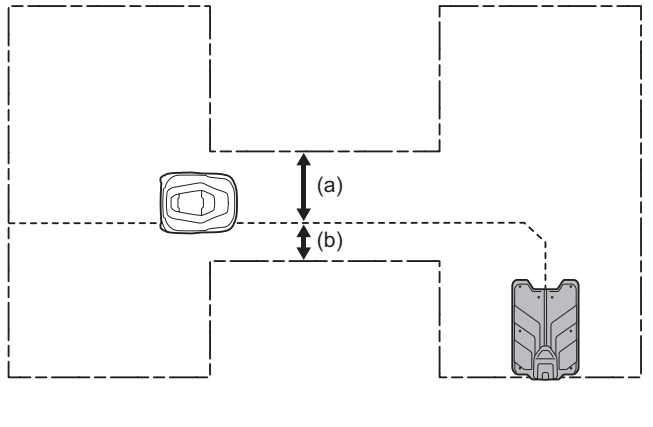
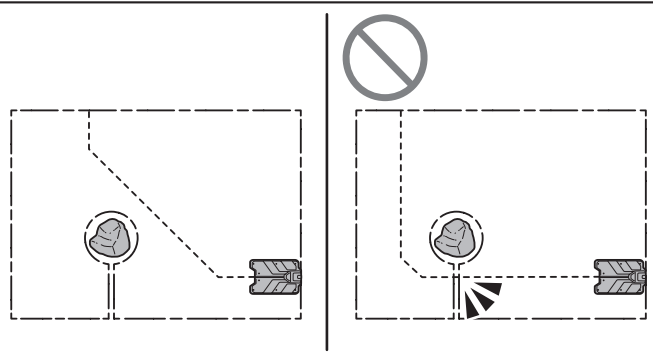
The guide wire leads the Robotic Mower to the charging station. This wire also guides the Robotic Mower to areas that the Robotic Mower works less frequently due to topographical reasons, etc.

NOTE: Up to 2 guide wires can be installed.

NOTE: Do not branch the guide wire.

Guide wire installation conditions

Image	Condition
<p>a) 2 m or more</p>	As shown in the figure, lay the guide wire at least 2 m straight from the charging station. The Robotic Mower may not be able to return to the charging station.
<p>a) About 135° b) 50 cm or more c) 1 m or more d) 90° or less</p>	<ul style="list-style-type: none"> - When making a curve, install the guide wire at an angle about 135°. The Robotic Mower may not be able to return to the charging station at an angle less than 90°. - Make sure that the straight diagonal line is at least 50 cm. - If the guide wire is to be laid in a curved line, lay it so that the bend radius is 1 m or more.

Image	Condition
 <p>a) 100 cm or more b) 50 cm or more</p>	<p>The width of the work area should be at least 150 cm or more. Make sure that the space on the left side of the guide wire is wide because the Robotic Mower passes through the left side of the guidewire and returns to the charging station.</p>
	<p>Do not let the guide wire cross the boundary wire.</p>

Installing the guide wire

1. Cut the boundary wire loop (eyelet) made in advance at the boundary wire - guide wire connection site.

► **Fig.14:** 1. Boundary wire

2. Insert the guide wire to the center port and the boundary wires to the left and right ports of the three connection ports of the supplied coupler.

► **Fig.15:** 1. Coupler 2. Boundary wire 3. Guide wire

NOTE: Insert all three wires as far as they will go.

3. Clamp the coupler with pliers to fix the wires.

► **Fig.16**

4. Drive the pegs on both sides of the connecting point using a plastic hammer.

► **Fig.17:** 1. Peg

NOTE: Make sure that the connection between the guide wire and the boundary wire is approximately 90°.

5. Install the guide wire by driving the pegs up to the charging station using a plastic hammer.

- Drive the pegs at intervals of about 1 m, but use a narrower interval if the guide wire floats.

- When making a curve, install the guide wire at an angle about 135°.

- Install the guide wire in a straight line for 2 m or more in front of the charging station.

- For other guide wire installation conditions, refer to “*Guide wire installation conditions*” (page 25).

► **Fig.18:** 1. Charging station 2. Guide wire

► **Fig.18:** a) 2 m or more b) About 135°

6. When finished installing the guide wire up to the charging station, pass the guide wire to the back of the charging station through the hole at the bottom of the charging station tower.

► **Fig.19:** 1. Hole 2. Tower

NOTE: Cut the guide wire so that about 30 cm or more is left extending from the back of the charging station.

7. Insert and fix the guide wire in the groove in the center of the station base.

► **Fig.20:** 1. Groove 2. Station base

8. Attach a connector to the tip of the guide wire.

NOTE: Refer to page24 for how to attach the connector.

9. When installing a second guide wire, repeat steps 1 through 8.

NOTE: For details of connection with the charging station, refer to “*Connecting the Wires to the Charging Station*” (page 27).

Extending a Wire

When extending a wire, use a supplied coupler to connect the two wires.

1. Insert the wires to the left and right of the three connection ports of the supplied coupler.

► **Fig.21:** 1. Coupler 2. Wire

NOTE: Insert both wires as far as they will go.

NOTE: Wire extension is possible by inserting into any two of the connection ports, but it is recommended to use the left and right connection ports in order to extend in a straight manner.

2. Clamp the coupler with pliers to fix the wires.

► **Fig.22**

Securing the charging station

Make sure that the cabtire cable can reach to the charging station and then secure it with screw pegs (8pcs) using the hex wrench 6.

► **Fig.23:** 1. Hex wrench 6 2. Screw peg (for fixing the charging station) (8 pcs)

Connecting the Wires to the Charging Station

When finished installing the wires, connect the boundary wire, guide wire, and cabtire cable to the charging station.

Connecting the boundary wire

1. Open the terminal cover and remove the wire cover of the charging station.

► **Fig.24:** 1. Terminal cover 2. Wire cover

2. Stand behind the charging station and pass the boundary wire coming from the left through the hook on the left side (3 hooks) from the bottom.

► **Fig.25:** 1. Boundary wire coming from the left side 2. Left-side hooks (three places)

3. Insert the connector at the tip of the wire onto the terminal R.

► **Fig.26:** 1. Terminal R 2. Connector of boundary wire coming from the left side

NOTICE: To prevent the connector from being deformed or damaged, connect the connector straight without tilting it.

4. Likewise, pass the boundary wire coming from the right side through the right-side hooks (three places) in order from the bottom and insert the connector onto the terminal L.

► **Fig.27:** 1. Terminal L 2. Connector of boundary wire coming from the right side 3. Right-side hooks (three places)

NOTICE: Check that the boundary wires are connected to the proper terminals. If the boundary wires are connected to the wrong terminals, the Robotic Mower will be unable to recognize the work area.

► **Fig.28:** 1. Boundary wire 2. Work area

Connecting the guide wire

Pass the guide wire through the right-side or left-side hooks (two places) and attach the connector at the tip of the wire to the terminal G1 or G2.

NOTICE: To prevent the connector from being deformed or damaged, connect the connector straight without tilting it.

NOTE: The guide wire connector can be attached to either terminal G1 or G2.

► **Fig.29:** 1. Guide wire connector 2. Terminal G2 3. Right-side hooks (two places) 4. Notch (Do not pass the guide wire through here)

NOTE: If there is a second guide wire, connect it to the open terminal G1 or G2 by the same procedure.

Connecting the cabtire cable

1. Connect the cabtire cable connector to the socket.

► **Fig.30:** 1. Socket 2. Cabtire cable connector

NOTICE: To prevent the connector from being deformed or damaged, connect the connector straight without tilting it.

2. Pass the cabtire cable through the center hooks (three places) in order from the top.

► **Fig.31:** 1. Center hooks (three places)

3. Attach the wire cover.

- Pass the cabtire cable through the notch in the wire cover.

► **Fig.32:** 1. Wire cover 2. Notch

4. Close the terminal cover and connect the power plug of the AC adapter to a power outlet.

► **Fig.33:** 1. Terminal cover

5. Check that the station indicator lights up green.

- If the boundary wire is connected properly, the station indicator will light up green.

- If there is a connection error, the station indicator will blink red. Remove any abnormalities in the charging station connection part or each wire, and check the station indicator again.

► **Fig.34:** 1. Station indicator

Charging the Robotic Mower

1. Press the I side of the power switch of the Robotic Mower and turn on the power.

► Fig.35

NOTE: It is necessary to turn on the power when charging the Robotic Mower.

2. Dock the Robotic Mower with the charging station.

► Fig.36

NOTE: When charging starts, the LED of the Robotic Mower blinks green. When charging is complete, the LED turns off.




Initial Setting

NOTE: Peel off the protective sheet from the control part before use.

When the power of the Robotic Mower is turned on for the first time, the initial setting screen shown below appears. Enter the display language, date and time, mowing area, and PIN code.

1. Press the "STOP" button of the Robotic Mower and open the display cover.

► Fig.37: 1. Display cover 2. "STOP" button





2. Select the language to use with the / keys, and press the  key.

► Fig.38

3. Select the desired date and time display formats with the /// keys.

4. Select [Next] with the /// keys, and press the  key.

► Fig.39

5. Press /// keys to select the item and enter the date and time by pressing **0** to **9** keys.

6. Select [Verify] with the /// keys, and press the  key.

► Fig.40

7. Select the mowing area with the / keys, and press the  key.

► Fig.41

8. Press **0** to **9** keys to enter PIN code.

► Fig.42

9. Enter the PIN code again for confirmation.

► Fig.43

NOTE: Write down the PIN code and keep it in a safe place so that you do not forget it.

Checking the Wire Installation

Checking departure from the charging station

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

Follow the procedure below and check that the Robotic Mower departs from the charging station. In departure operation, the Robotic Mower saves the magnetic field strength of the charging station in its memory to enable proper docking.

NOTICE: Be sure to check departure after installing the wires. Otherwise the Robotic Mower may navigate at slow speed on the guide wire or may not navigate at slow speed on the charging station.

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

1. Press the  button on the control panel.




The [Main menu] appears.

2. Select  [Navigation preferences] on the display with the / keys, and press the  key.

The sub menu appears.

3. Select [Mower departing points].



The menu select screen appears.

4. Select the profile number of the departure method that you want to set with / keys, and press  key.

► Fig.44

The option menu appears.

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

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

► Fig.45: 1. Maximum probability value that can be entered

NOTE: The maximum probability value that can be entered will be displayed in the left of entry area of each profile. Enter the value that is smaller than the maximum value. If you enter the value beyond the allowable value, it will be replaced with the maximum value.

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

The Robotic Mower travels along the selected wire.

The Robotic Mower stops automatically after the distance you enter.

NOTE: The confirmation is finished if the Robotic Mower departs from the charging station and stops at the designated point.

7. Press the "STOP" button.

The display cover opens.

8. Select [Yes] to register or [No] to cancel the registration when the confirmation screen asking whether to register the test run departure method is displayed.

If you select [No], you need to start the setting from the beginning again.

Checking boundary wire installation

Check that the boundary wire is installed correctly.

1. Hold the grip of the Robotic Mower and move the Robotic Mower by hand so that it faces the boundary wire.

► **Fig.46:** 1. Boundary wire

2. Press the "STOP" button.

The display cover opens.

3. Press the  button, select [Auto mowing] and press the key.

4. Close the display cover.

The Robotic Mower starts mowing and travels toward the boundary wire.

5. Check that the Robotic Mower changes direction at the boundary wire and continues mowing.

► **Fig.47:** 1. Boundary wire

6. Press the "STOP" button.

The Robotic Mower stops.

7. Turn off the power switch of the Robotic Mower and carry it to another place, and then turn on the switch. Check that the Robotic Mower operates similarly even at other boundary wire locations.

Returning the Robotic Mower to the charging station

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

This procedure is not necessary when a guide wire is installed. Proceed to [Checking guide wire installation]. Perform this procedure when using the Robotic Mower without installing a guide wire.

Return the Robotic Mower to the charging station.

NOTE: By default, the Robotic Mower preferentially searches for signals from the guide wire and returns to the charging station according to signals of the guide wire. Even if there is not any guide wire in your work area, the Robotic Mower first continues to search for signals from the guide wire for a preset priority search time. After the priority search time has elapsed, the Robotic Mower then researches for signals from the boundary wire and returns to the charging station according to signals of the boundary wire. If you do not want to lay down the guide wire, we recommend changing the priority search time for the guide wire. For details, see "Setting the active search period for the guide signal" in the instruction manual.

1. Press the  button on the control panel.

The sub menu appears.

► **Fig.48**

2. Select [Stay at charging station].

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

3. Close the battery cover.

Check that the Robotic Mower returns to the charging station.

Checking guide wire installation


Check that the guide wire is installed correctly.

1. With the power turned off, hold the grip of the Robotic Mower and move the Robotic Mower by hand so that it faces the guide wire.

► **Fig.49:** 1. Guide wire

2. Press the "STOP" button.

The display cover opens.

3. Press the  button, select [Stay at charging station], and press the key.

4. Close the display cover.

The Robotic Mower starts mowing navigation toward the guide wire.

5. Check that the Robotic Mower changes direction near the guide wire, navigates along the guide wire toward the charging station, and docks with the charging station.

NOTE: After the Robotic Mower detects the guide wire, it will run along the left side of the guide wire.

This completes the installation and operation checks. For the detailed usage of this product, refer to the Instruction Manual of this product.

CASES IN POINT

Here are some examples of installations and settings in use.

The details shown in the figures are only examples and to illustrate the different field scales where each case might be better suited. Make your arrangement more appropriate according to your preferences.

Personal garden area for a resident

A cosy courtyard or a small square garden in the backyard of your house, surrounded by small fencing, paths and trails.

► **Fig.50:** 1. Charging station 2. Boundary wire 3. Guide wire

Practical guidance

Mowing area	500 m ²
Weekly working days and hours	6 hours on 6 days of the week 12 hours on 3 days of the week
Departure method from station [execution priority (%)]	Depart directly from the charging station at [100%]. Refer to the mower departing point "A" in the figure.
Need to create sub area settings	No
Tips for installations and settings	Place the charging station at the near end of the half line which divides the mowing area into two equal upper and lower areas. Install a guide wire along the half line which divides the mowing area into two equal upper and lower areas.

Home garden with a separate mowing work area

A wide open front garden that surrounds the house on two sides with a small separate area of lawn beside a mature planting garden or vegetable patch.

► **Fig.51:** 1. Main area 2. Sub area 3. Charging station 4. Boundary wire 5. Guide wire

Practical guidance

Mowing area	Main area	1,000 m ²
	Sub area	400 m ²
Weekly working days and hours	Main area	14 hours on 5 days of the week
	Sub area	12 hours on 2 days of the week
Departure method from station [execution priority (%)]	Main area	Depart directly from the charging station at [70%]. Refer to the mower departing point "A" in the figure. Depart towards the far end of the main garden and start mowing from the guide wire termination area at [30%]. Refer to the mower departing point "B" in the figure.
	Sub area	Move the Robotic Mower by hand from the main area to the sub area in advance. Then start mowing manually. Refer to the instructions under "Mowing without automatic charging" in the instruction manual for details.
Need to create sub area settings	Yes	
Tips for installations and settings	Place the charging station at the center of the front boundary of the main garden. Install a guide wire along the half line which divides the main area into two equal left and right areas.	

Grass lawn fields on small hills

A hillside landscape of a green lawn in a park, golf course or the likes. The lawn grows at different heights and shades on one or more gentle and steep slopes with some sand and water features.

► **Fig.52:** 1. Charging station 2. Boundary wire 3. Guide wire

Practical guidance

Mowing area	2,500 m ²
Weekly working days and hours	24 hours on 7 days of the week
Departure method from station [execution priority (%)]	Depart directly from the charging station at [40%]. Refer to the mower departing point "A" in the figure.
	Depart towards the one end of a level lawn surface on the hill and start mowing from the guide wire termination area at [30%]. Refer to the mower departing point "B" in the figure.
	Depart towards the far end of a slightly sloped lawn surface on the downhill and start mowing from the guide wire termination area at [30%]. Refer to the mower departing point "C" in the figure.
Need to create sub area settings	No
Tips for installations and settings	Place the charging station at the one end of the half way line which divides the level lawn surface on the hill into two equal left and right areas.
	Install two guide wires along the half way line which divides the mowing area into two equal upper and lower areas. One towards the one end of a level lawn surface on the hill, and the other towards the far end of a slightly sloped lawn surface on the downhill.
	Be sure to install a boundary wire on surfaces that are nearly flat or as less sloped as possible.
	Run a guide wire diagonally across a slope as it makes it easier for Robotic Mower to climb the slope.

Well-designed garden with some hard-to-reach spots to get mowing work done

A fully fenced elaborate garden area that contains a large residence, water features and a wild assortment of plants and objects. The well-designed landscape helps keep the garden beautifully intact, but creates isolated spots for lawn maintenance.

► **Fig.53:** 1. Charging station 2. Boundary wire 3. Guide wire

Practical guidance

Mowing area	2,500 m ²
Weekly working days and hours	24 hours on 7 days of the week
Departure method from station [execution priority (%)]	<p>Depart directly from the charging station at [30%]. Refer to the mower departing point "A" in the figure.</p> <p>Depart towards the near side end of the mowing work area and start mowing at a couple of strides ahead of the guide wire termination area at [20%]. Refer to the mower departing point "B" in the figure.</p> <p>Depart towards the far distant corner of the mowing work area and start mowing at around the middle of the guide wire length at [30%]. Refer to the mower departing point "C" in the figure.</p> <p>Depart towards the far distant corner of the mowing work area and start mowing at a couple of strides ahead of the guide wire termination area at [20%]. Refer to the mower departing point "D" in the figure.</p>
Need to create sub area settings	No
Tips for installations and settings	<p>Place the charging station in the backyard for a protection of the scenery and easy access to power supply.</p> <p>Install two guide wires to lead the Robotic Mower to two of least accessible mowing areas in the garden. One towards the near end of the garden running through between two garden objects, and the other towards far distant corner of the garden running through between the parking lot and the plants.</p> <p>Be sure to run guide wires a certain distance away from a boundary wire to avoid affecting robotic navigation.</p>

Open formal garden subdivided into asymmetric sections by hedges, wild plants, paths and garden objects

Settled in the middle of forest filled with lots of plants and trees, a commercial estate has an unobstructed view over the backyard garden, in which roughly subdivided into three lawn areas in different sizes and scales.

► **Fig.54:** 1. Charging station 2. Boundary wire 3. Guide wire

Practical guidance

Mowing area	1,500 m ² (Area-dividing ratio: approx. 55/30/15)
Weekly working days and hours	<p>14 hours on 7 days of the week</p> <p>24 hours on 4 days of the week</p>
Departure method from station [execution priority (%)]	<p>Sort out the execution priorities for mowing work in proportion to the sizes of the three areas.</p> <p>Depart directly from the charging station at [55%]. Refer to the mower departing point "A" in the figure.</p> <p>Depart towards the far end of the second largest mowing work area and start mowing from the guide wire termination area at [30%]. Refer to the mower departing point "B" in the figure.</p> <p>Depart towards the far end of the third largest mowing work area and start mowing from the guide wire termination area at [15%]. Refer to the mower departing point "C" in the figure.</p>
Need to create sub area settings	No
Tips for installations and settings	<p>Place the charging station at the near end of the half way line which divides the largest mowing area into two equal left and right areas.</p> <p>Install a guide wire along the half way line which divides the second largest mowing area into two equal left and right areas.</p> <p>Install a guide wire along the half way line which divides the third largest mowing area into two equal left and right areas.</p>

Introduction

Ce manuel est le guide d'installation du robot tondeuse. Ce manuel décrit les procédures d'installation de la station de charge, de la pose du câble périphérique et du câble de guidage, et du réglage initial du robot tondeuse. Veuillez à consulter le mode d'emploi de ce produit pour connaître les précautions d'utilisation.

À propos du robot tondeuse

Le robot tondeuse effectue automatiquement la tâche laborieuse de la tonte de la pelouse. Ce produit comporte les composants principaux suivants.

- **Robot tondeuse**
Il s'agit de l'unité principale qui tond la pelouse. Il est rechargé par la station de charge et tond automatiquement la pelouse à l'intérieur de la zone de travail.
- **Station de charge**
Elle charge le robot tondeuse et envoie des signaux au câble périphérique et au câble de guidage.
- **Câble périphérique**
Ce câble est installé autour du côté le plus externe de la zone de travail. Il permet au robot tondeuse de reconnaître la zone de travail dans laquelle il doit tondre la pelouse.
- **Câble de guidage**
Ce câble dirige le robot tondeuse vers la station de charge. Ce câble guide également la tondeuse vers les zones où celle-ci passe moins fréquemment en raison de la topographie du terrain, etc.
(La pose du câble de guidage est facultative.)

► **Fig.1:** 1. Robot Tondeuse 2. Station de charge 3. Câble périphérique 4. Câble de guidage

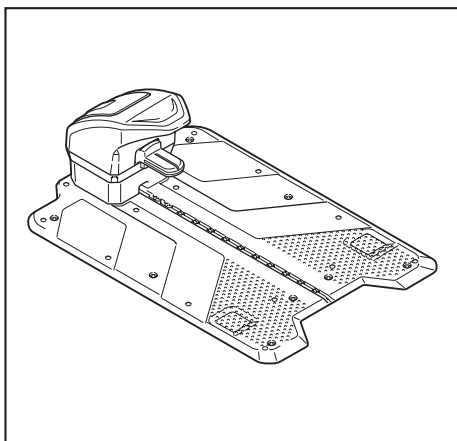
NOTE : Il est recommandé de dessiner un schéma d'installation de la zone de travail comme illustré ci-dessus avant de commencer la pose des câbles.

Description des manuels

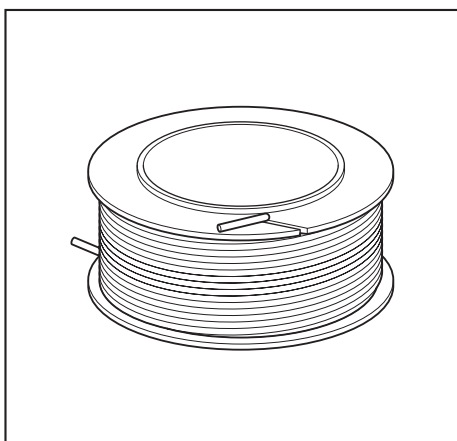
- **Guide d'installation**
Il décrit les procédures d'installation de la station de charge, de la pose du câble périphérique et du câble de guidage, et du réglage initial du robot tondeuse.
- **Mode d'emploi de ce produit**
Ce manuel décrit les principales fonctions, les consignes de sécurité, les différents réglages et l'entretien du robot tondeuse.

Vérification du contenu de l'emballage

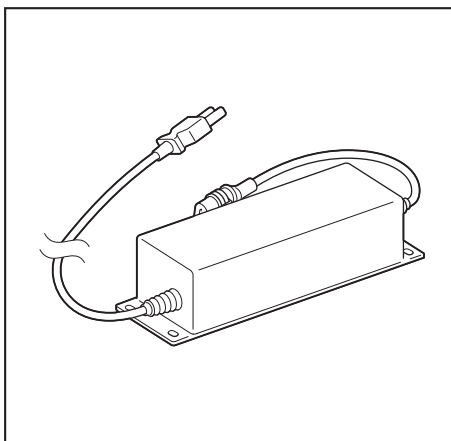
Station de charge



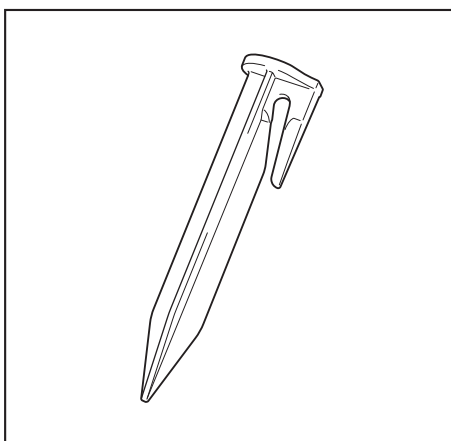
Câble (150 m)



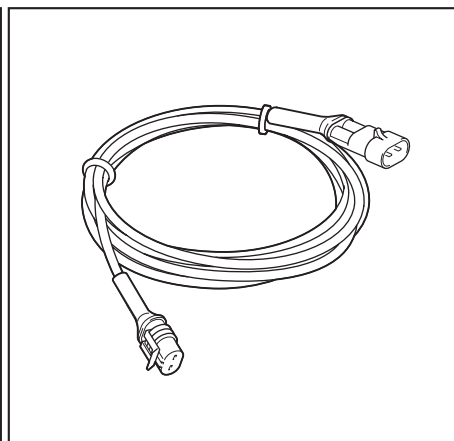
Adaptateur secteur
(La forme de la fiche de l'adaptateur secteur diffère selon le pays.)



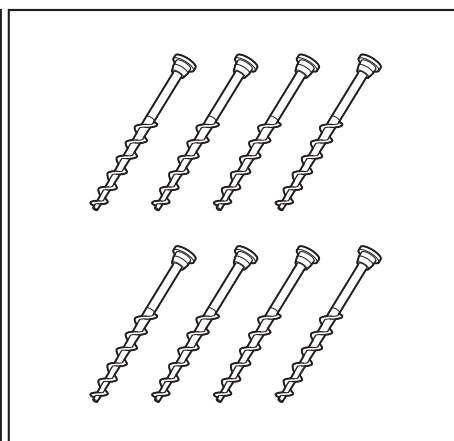
Piquet (pour fixer les câbles) 150 pièces



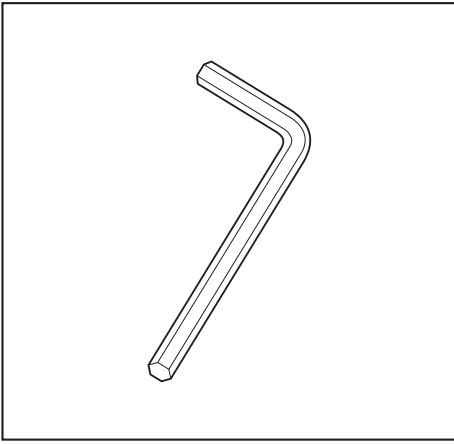
Câble cabtyre



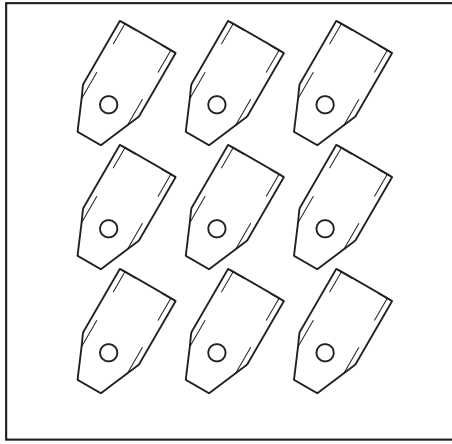
Cheville à vis (pour fixer la station de charge) (8 pièces)



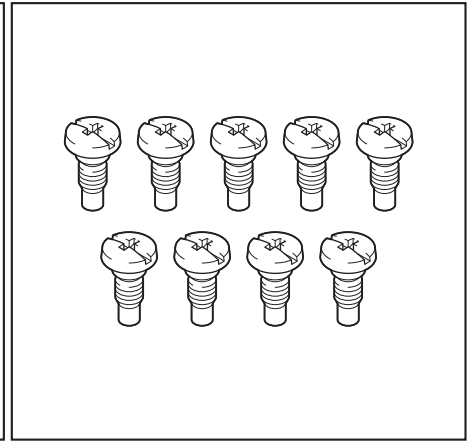
Clé hexagonale 6 (1 pièce)



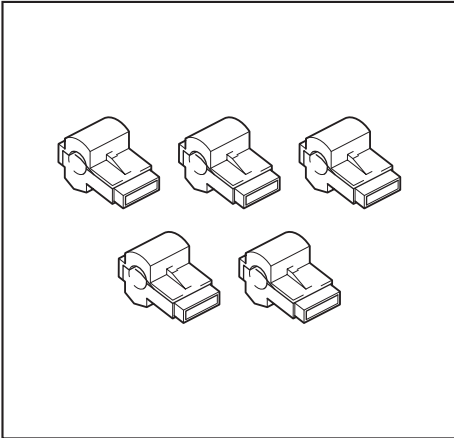
Lame de tondeuse
(12 pièces en tout, 3 pièces installées et 9 pièces de rechange)



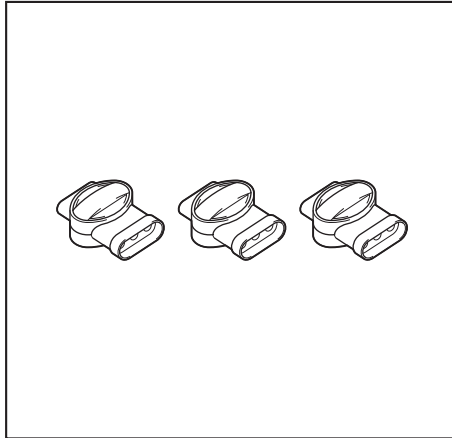
Vis (pour fixer la lame de tondeuse)
(12 pièces en tout, 3 pièces installées et 9 pièces de rechange)



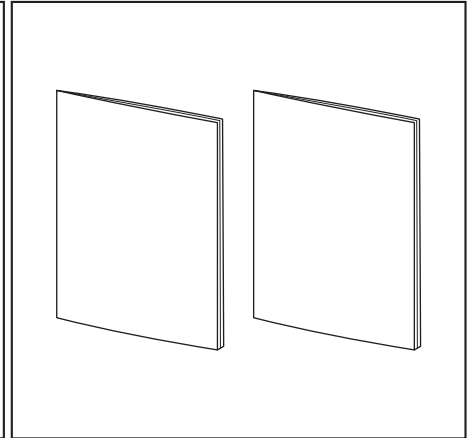
Connecteur (5 pièces)



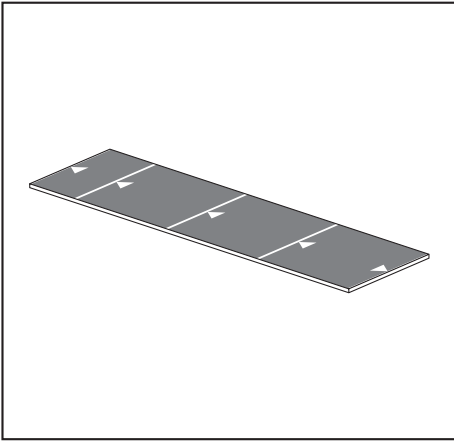
Raccord (3 pièces)



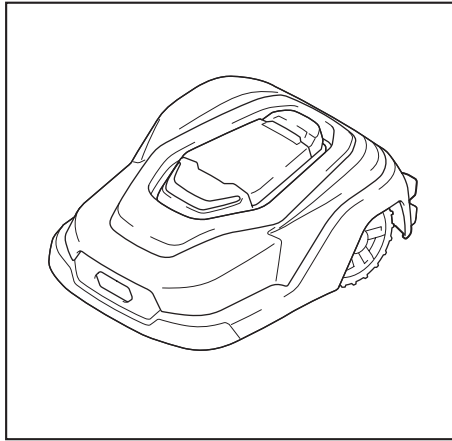
Mode d'emploi
Guide d'installation



Gabarit de mesure (découper le long des perforations sur l'emballage)

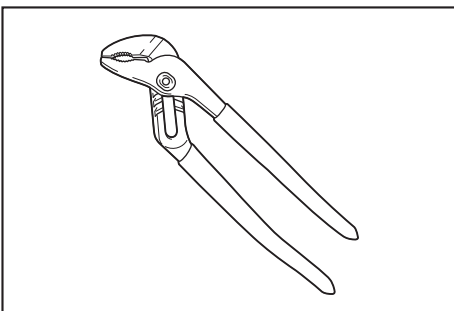


Robot tondeuse

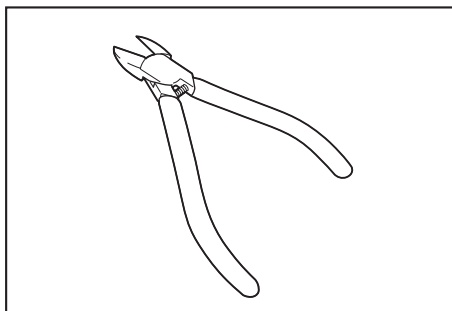


Outils nécessaires pour l'installation

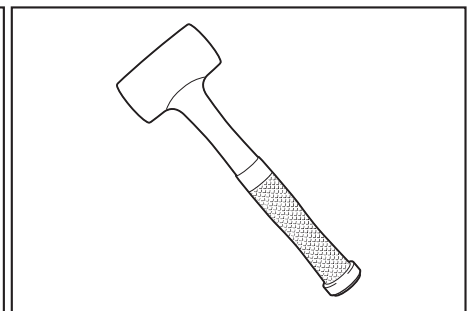
Pince multiprise



Pince à couper



Maillet en plastique



Transport du robot tondeuse

- ⚠ AVERTISSEMENT** : Assurez-vous que l'interrupteur d'alimentation du robot tondeuse est en position d'arrêt.
- ⚠ AVERTISSEMENT** : Ne tenez pas une autre pièce que la poignée lors du transport du robot tondeuse.
- ⚠ AVERTISSEMENT** : Ne tenez pas le robot tondeuse alors que les lames de tondeuse sont tournées vers vous.
- ⚠ AVERTISSEMENT** : N'utilisez pas le robot tondeuse alors que d'autres personnes le touchent.

1. Si le robot tondeuse fonctionne, appuyez sur le bouton « STOP ».

Le couvercle de l'écran s'ouvre et le robot tondeuse s'arrête.

2. Refermez le couvercle de l'écran et appuyez sur le côté O de l'interrupteur d'alimentation.

3. Tenez la poignée et soulevez le robot tondeuse.

► **Fig.2:** 1. Poignée 2. Interrupteur d'alimentation

Préparation de la zone de travail

Préparez le terrain comme suit afin de ne pas obstruer la tonte automatique du robot tondeuse.

- Dégagez les brindilles, les pierres et d'autres objets volumineux de la zone de travail.
- Si la hauteur de l'herbe dépasse 100 mm, ramenez-la à cette hauteur ou moins.
- Remplissez et aplanissez toute zone affaissée ou tout endroit où des flaques d'eau se forment.
- Retirez la neige si elle s'est accumulée.

Installation de l'adaptateur secteur

Choisissez un endroit ombragé bien aéré à l'abri des gouttes de pluie. Placez l'adaptateur secteur à 30 cm ou plus du sol. Nous vous recommandons de fixer l'adaptateur secteur au mur avec des vis.

REMARQUE : Pour éviter de déformer ou d'endommager le connecteur, branchez-le bien droit sans l'incliner.

NOTE : Une alimentation électrique domestique pour un lieu extérieur non exposé à la pluie est requise.

NOTE : Si la portance de l'emplacement d'installation est insuffisante, renforcez-la.

NOTE : Après avoir installé l'adaptateur secteur, débranchez la fiche d'alimentation de l'adaptateur secteur.

NOTE : Ne branchez pas plusieurs câbles cabtyre en série.

► **Fig.3:** 1. Adaptateur secteur 2. Câble cabtyre

► **Fig.3:** a) 30 cm ou plus au-dessus du sol

Positionnement de la station de charge

La station de charge sert à charger le robot tondeuse et envoie des signaux au câble périphérique et au câble de guidage.

Conditions d'installation de la station de charge

REMARQUE : Ne pliez pas le socle de la station.

- Choisissez un endroit de préférence plat près de la source d'alimentation (dans les $\pm 5^\circ$).
- Choisissez un endroit qui n'est pas en plein soleil.
- Si vous placez la station de charge sur la pelouse, l'emplacement doit être tondu à ras.
- Il y a un espace de 3 m ou plus à l'arrière de la station de charge.

► **Fig.4:** 1. Socle de la station

► **Fig.4:** a) 5° ou moins b) 3 m ou plus

Détermination de l'emplacement de la station de charge

Déterminez l'emplacement de la station de charge en suivant les conditions d'installation.

NOTE : Ne fixez pas la station de charge. Vous avez juste à décider de l'emplacement de la station de charge à cette étape.

Pose du câble périphérique

- Le câble périphérique est posé autour du côté le plus externe de la zone où le robot tondeuse effectuera la tonte. Posez le câble périphérique de sorte qu'il entoure la zone de travail en une seule ligne continue et connectez les deux extrémités du câble périphérique à la station de charge.
- Le robot tondeuse ne fonctionnera pas correctement si le câble périphérique n'est pas bien posé. Veillez à poser le câble périphérique en suivant les instructions de ce manuel.
- En cas d'objet métallique tel qu'une barre d'acier sur le sol, l'objet métallique interfère avec le signal de boucle et provoque un arrêt.

NOTE : Vous disposez de deux moyens pour poser le câble périphérique : le fixer avec des piquets ou l'enterrer dans le sol (jusqu'à 20 cm). Ce mode d'emploi explique la pose au moyen de piquets.

Conditions de pose du câble périphérique

Vous pouvez régler le dépassement des limites du robot tondeuse entre 20 et 50 cm. Ce manuel décrit les conditions au réglage par défaut (32 cm). Pour en savoir plus sur le réglage, reportez-vous au chapitre « Préférences de navigation » du mode d'emploi.

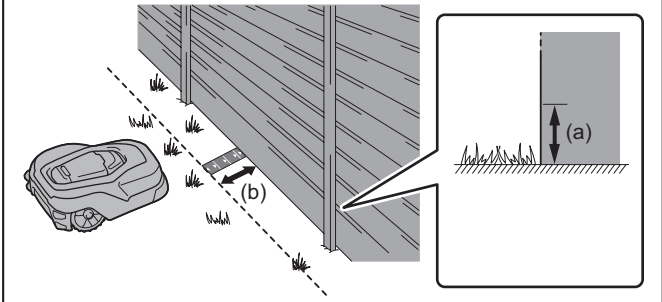
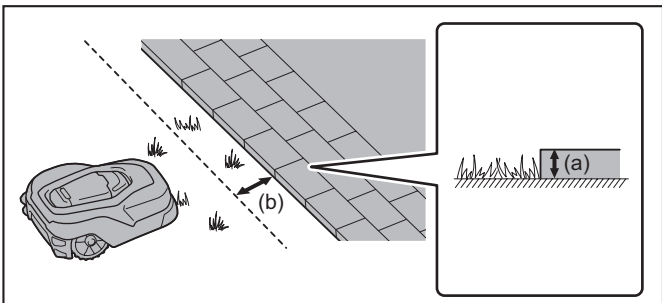
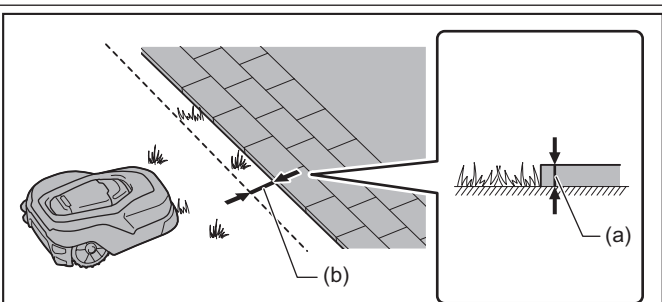
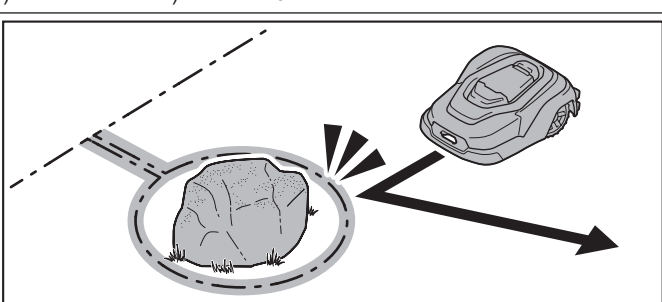
Image	Condition
 <p>a) 5 cm ou plus b) Environ 35 cm</p>	<p>Séparez-le d'environ 35 cm des obstacles ayant une hauteur de 5 cm ou plus. (Une zone à environ 25 cm de l'obstacle ne sera pas tondue.) Servez-vous du gabarit de mesure fourni pour établir une distance appropriée des obstacles. (Découpez le gabarit de mesure le long des perforations sur l'emballage.)</p>
 <p>a) Moins de 5 cm b) Environ 30 cm</p>	<p>Séparez-le d'environ 30 cm des obstacles ayant une hauteur de moins de 5 cm. (Une zone à environ 20 cm de l'obstacle ne sera pas tondue.)</p>
 <p>a) Moins de 1 cm b) Environ 10 cm</p>	<p>Séparez-le d'environ 10 cm des obstacles ayant une hauteur de moins de 1 cm. (Toute la zone sera tondue.)</p>
	<p>En cas de zones dans lesquelles le robot tondeuse ne doit pas pénétrer ou d'obstacles à éviter, excluez la zone en y posant le câble périphérique autour. Reportez-vous à « Formation d'un îlot » (page 38) pour en savoir plus.</p>

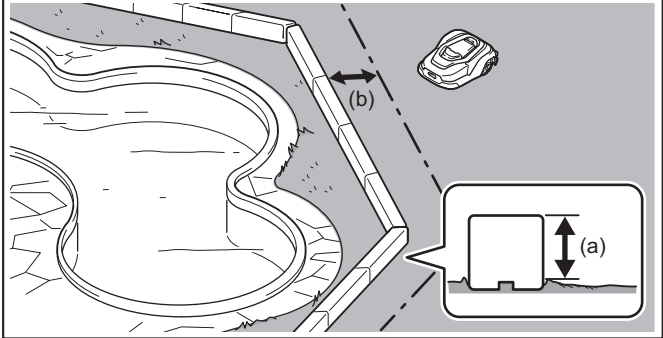
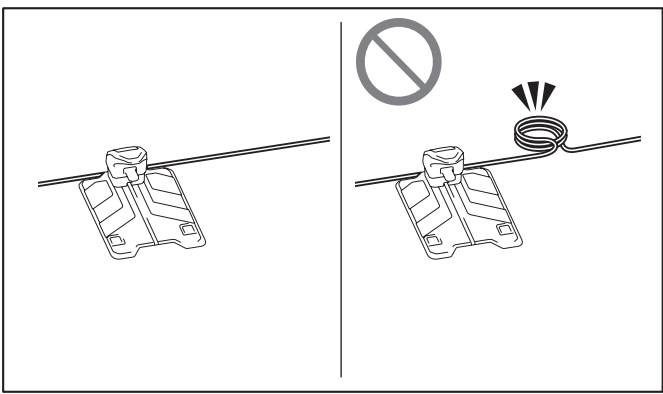
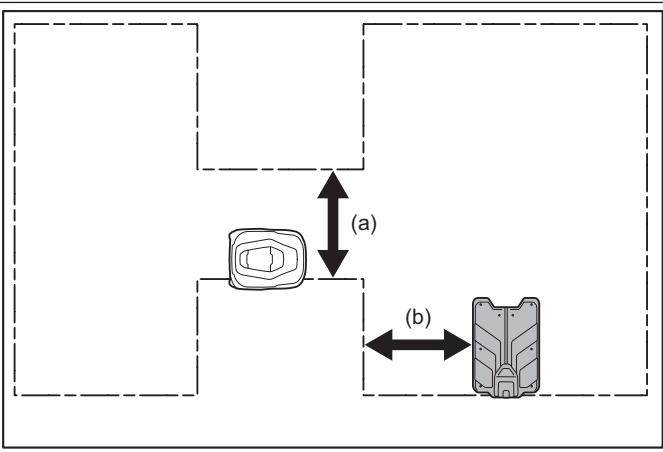
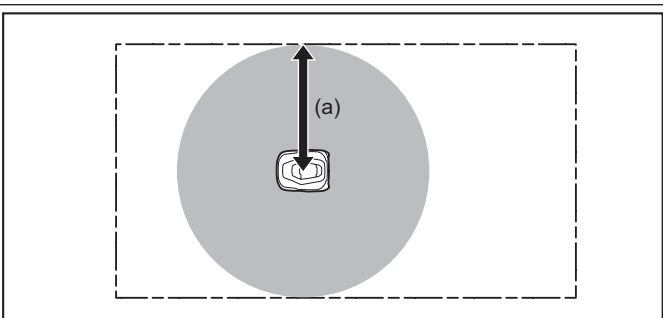
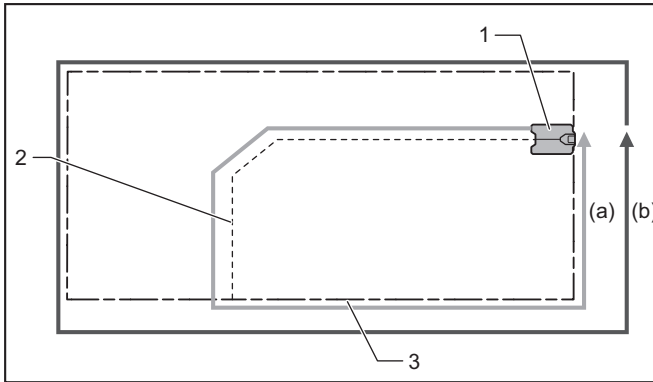
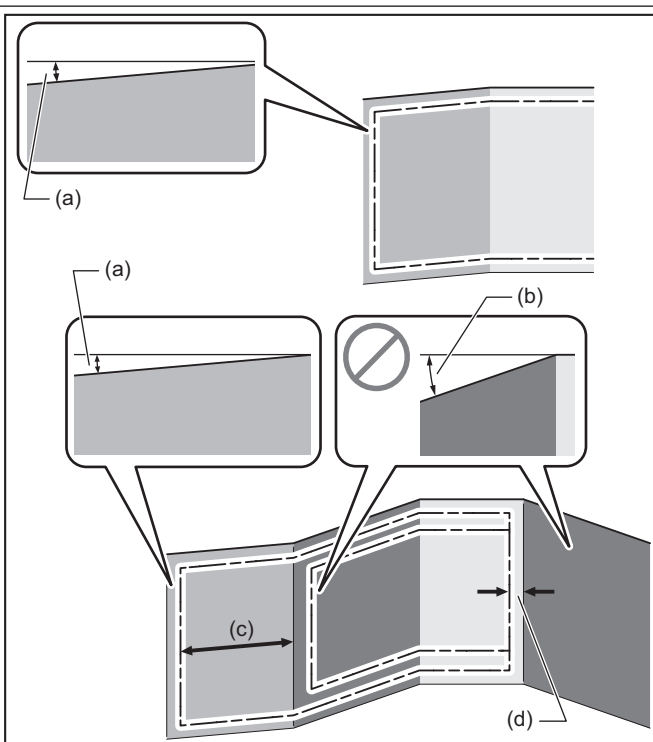
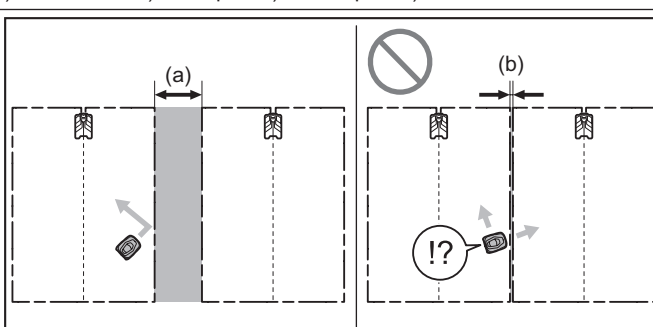
Image	Condition
 <p>a) 15 cm ou plus b) 35 cm ou plus</p>	<p>Placez des bordures (obstacles) d'une hauteur de 15 cm ou plus autour des zones dans lesquelles le robot tondeuse ne doit jamais pénétrer. De plus, éloignez le câble périphérique de 35 cm ou plus de la bordure afin d'empêcher le contact avec la bordure. (Une zone à environ 25 cm ne sera pas tondue.)</p>
	<p>N'attachez pas ensemble les câbles et les fils électriques. Cela pourrait intensifier le signal et le robot tondeuse ne fonctionnera pas correctement.</p>
 <p>a) 150 cm ou plus b) 150 cm ou plus</p>	<ul style="list-style-type: none"> - La largeur de la zone de travail doit être d'au moins 150 cm ou plus. Le robot tondeuse retourne à la station de charge en suivant le câble périphérique dans le sens inverse des aiguilles d'une montre. - Assurez-vous que le câble périphérique se trouve à au moins 150 cm du côté de la station de charge.
 <p>a) 35 m ou moins</p>	<p>Posez le câble périphérique de sorte que la distance du câble périphérique au robot tondeuse soit inférieure à 35 m. Si la distance entre le câble périphérique le plus proche et le robot tondeuse est supérieure à 35 m, le robot tondeuse ne fonctionnera pas correctement.</p>

Image	Condition
 <p>1. Station de charge 2. Câble de guidage 3. Câble périphérique a) 400 m ou moins b) 800 m ou moins</p>	<ul style="list-style-type: none"> - La longueur maximale du parcours commençant à partir de la station de charge, du câble de guidage, du câble périphérique et de retour à la station de charge comme illustré sur la figure doit être de 400 m ou moins. - Vous pouvez délimiter l'espace maximum autorisé en posant le câble périphérique jusqu'à 3 500 m². - La longueur maximale du câble périphérique est de 800 m maximum, flots et zones secondaires incluses.
 <p>a) 8° ou moins b) 8° ou plus c) 1 m ou plus d) 20 cm</p>	<ul style="list-style-type: none"> - En cas de pente dans la zone de travail, posez le câble périphérique sur une pente inférieure à 8°. - Si vous posez un câble périphérique sur une pente supérieure à 8°, aménagez une zone d'inclinaison inférieure à 8° au bas de la pente sur au moins 1 m. - Vous ne pouvez pas poser de câble périphérique sur une pente supérieure à 8° dans la zone de travail la plus extérieure. - Posez le câble périphérique à 20 cm de la limite entre la pente et le plat.
 <p>a) 1 m ou plus b) Moins de 1 m</p>	<p>Lorsque vous utilisez plusieurs stations et préparez plusieurs zones de travail, posez les câbles périphériques de sorte qu'ils soient séparés d'une distance de 1 m ou plus.</p>

Pose du câble périphérique

NOTE : Le câble périphérique doit être tendu droit à 1,5 m ou plus des deux côtés de la station de charge.

NOTE : Pour des détails sur la distance d'installation par rapport aux obstacles par exemple, reportez-vous à « *Connexion des câbles à la station de charge* » (page 40).

1. Enfoncez le premier piquet à proximité de la station de charge au moyen d'un maillet en plastique et posez le câble périphérique.

► **Fig.5:** 1. Station de charge 2. Piquet

► **Fig.5:** a) 1,5 m ou plus

2. Tendez le câble périphérique pour l'empêcher de flotter au-dessus du sol, puis enfoncez le piquet suivant en laissant un intervalle d'environ 1 m du précédent.

NOTE : Si le câble périphérique n'est pas plaqué au sol, utilisez un intervalle de piquet plus étroit.

NOTE : Pour des détails sur la distance d'installation par rapport aux obstacles par exemple, reportez-vous à « *Conditions de pose du câble périphérique* » (page 35).

3. Faites une boucle (œillet) d'environ 20 cm pour donner du mou au câble périphérique à l'emplacement de connexion câble périphérique-câble de guidage prévu pour faciliter la connexion ultérieure.

► **Fig.6:** 1. Emplacement de connexion prévu 2. Câble périphérique 3. Câble de guidage

NOTE : Le câble de guidage guide le robot tondeuse lors de son retour à la station de charge. Pour en savoir plus sur la connexion avec le câble de guidage, reportez-vous à « *Pose du câble de guidage* » (page 40).

4. En cas de zones dans lesquelles le robot tondeuse ne doit pas pénétrer ou d'obstacles à éviter, excluez la zone en y posant le câble périphérique autour.

NOTE : Pour en savoir plus, reportez-vous à « *Formation d'un îlot* » (page 38).

5. Après avoir posé le câble périphérique jusqu'à la station de charge, enfoncez le piquet à proximité du côté opposé du piquet au point de départ au moyen d'un maillet en plastique.

► **Fig.7:** 1. Piquet au point de départ 2. Piquet au point de fin

6. Coupez le câble en laissant une longueur de câble pouvant être connectée à la station de charge.

► **Fig.8:** 1. Borne L 2. Borne R

7. Au point où le connecteur peut toucher la borne, alignez le câble périphérique sur la rainure du connecteur fourni, puis attachez-les ensemble fermement avec la pince multiprise.

► **Fig.9:** 1. Câble périphérique 2. Rainure dans le connecteur

8. Coupez l'excès de câble périphérique au moyen de la pince à couper en laissant 1 cm de câble du connecteur.

► **Fig.10**

9. Fixez un connecteur à l'autre câble périphérique de la même manière.

NOTE : Ne connectez pas les connecteurs à la station de charge à ce moment. La connexion à la station de charge est expliquée plus loin dans « *Connexion des câbles à la station de charge* » (page 40).

Formation d'un îlot

En présence d'obstacles comme des arbres ou des rochers qui ne peuvent pas être retirés de la zone de tonte, entourez-les avec le câble périphérique pour former des îlots.

- Posez le câble périphérique autour des obstacles pour former des îlots. Utilisez un intervalle de piquet étroit pour que la distance depuis l'obstacle soit d'environ 35 cm.
- Installez les deux lignes de câble périphérique allant et venant de l'îlot proches l'une de l'autre (espace de 0 cm). Cela permettra au robot tondeuse de traverser les câbles.
 - Insérez les deux lignes de câble périphérique sur le même piquet.

REMARQUE : Ne laissez pas les deux lignes de câble périphérique se croiser. Le robot tondeuse s'arrêtera en raison d'une erreur.

► **Fig.11:** 1. Obstacle 2. Piquet 3. Câble périphérique

► **Fig.11:** a) Environ 35 cm b) Proche l'un de l'autre (espace de 0 cm)

- Formez plusieurs îlots comme suit.

► **Fig.12:** 1. Câble périphérique 2. Piquet

Création d'une zone secondaire

En présence d'une zone de travail séparée à laquelle un chemin permettant au robot tondeuse de naviguer automatiquement depuis la station de charge ne peut pas être fourni, cette zone de travail est désignée comme zone secondaire (b). La zone avec la station de charge est la zone principale (a).

- Il est nécessaire d'éteindre le robot tondeuse et de le déplacer manuellement entre la zone principale et la zone secondaire.
- Placez le câble périphérique de sorte que la largeur du chemin entre la zone principale et la zone secondaire soit de 10 cm ou moins.
- Le câble périphérique doit être posé en une seule ligne continue autour de l'intégralité de la zone de travail ((a) et (b)).
- Lorsque vous tondez la zone secondaire, il est nécessaire de modifier les réglages du robot tondeuse. Pour en savoir plus, consultez le mode d'emploi de ce produit.

► **Fig.13:** 1. Câble périphérique 2. Station de charge 3. 10 cm ou moins

► **Fig.13:** a) Zone principale b) Zone secondaire

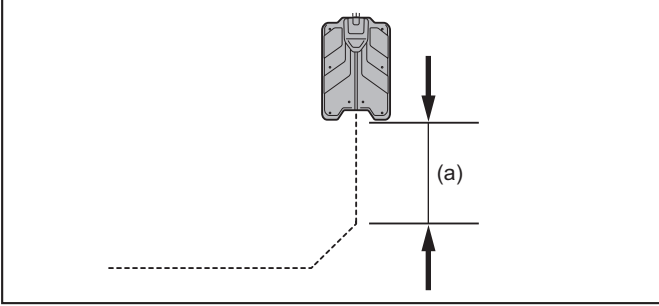
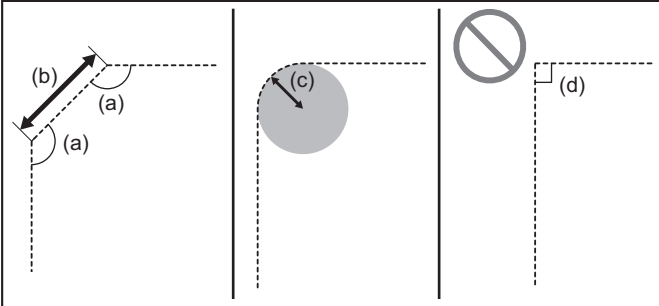
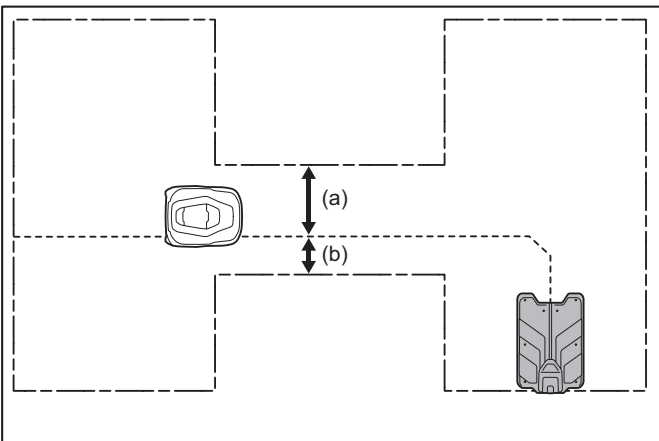
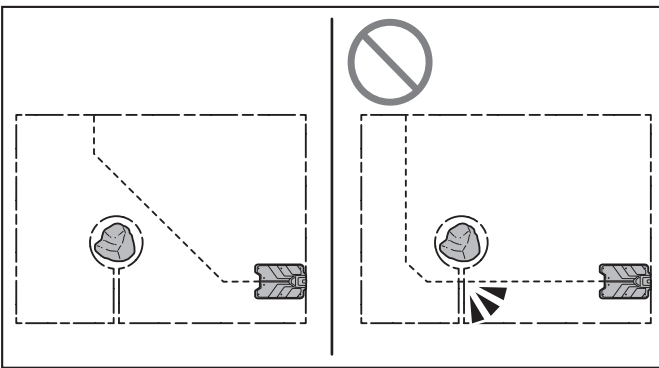
Pose du câble de guidage

Le câble de guidage dirige le robot tondeuse vers la station de charge. Ce câble guide également le robot tondeuse vers les zones où celui-ci passe moins fréquemment en raison de la topographie du terrain, etc.

NOTE : Jusqu'à 2 câbles de guidage peuvent être posés.

NOTE : Ne divisez pas le câble de guidage.

Conditions de pose du câble de guidage

Image	Condition
 <p>a) 2 m ou plus</p>	<p>Comme indiqué sur la figure, posez le câble de guidage bien droit sur au moins 2 m à partir de la station de charge. Le robot tondeuse pourrait ne pas être capable de retourner à la station de charge.</p>
 <p>a) Environ 135° b) 50 cm ou plus c) 1 m ou plus d) 90° ou moins</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Lorsque vous tracez une courbe, posez le câble de guidage à un angle d'environ 135°. Le robot tondeuse pourrait ne pas être capable de retourner à la station de charge si l'angle est inférieur à 90°. - Assurez-vous que la ligne diagonale droite mesure au moins 50 cm. - Si le câble de guidage doit être posé selon une ligne courbe, posez-le de sorte que le rayon de courbure soit de 1 m ou plus.
 <p>a) 100 cm ou plus b) 50 cm ou plus</p>	<p>La largeur de la zone de travail doit être d'au moins 150 cm ou plus. Assurez-vous que l'espace sur le côté gauche du câble de guidage est large car le robot tondeuse passe par le côté gauche du câble de guidage et retourne à la station de charge.</p>
 <p>a) 100 cm ou plus b) 50 cm ou plus</p>	<p>Ne laissez pas le câble de guidage traverser le câble périphérique.</p>

Pose du câble de guidage

1. Coupez la boucle du câble périphérique (œillet) faite au préalable à l'emplacement de connexion câble périphérique-câble de guidage.
► **Fig.14:** 1. Câble périphérique
2. Insérez le câble de guidage sur l'orifice central et les câbles périphériques sur les orifices gauche et droit des trois orifices de connexion du raccord fourni.
► **Fig.15:** 1. Raccord 2. Câble périphérique 3. Câble de guidage

NOTE : Insérez les trois câbles à fond.

3. Serrez le raccord avec la pince multiprise pour fixer les câbles.
► **Fig.16**
4. Enfoncez les piquets des deux côtés du point de raccordement au moyen d'un maillet en plastique.
► **Fig.17:** 1. Piquet

NOTE : Assurez-vous que le raccordement entre le câble de guidage et le câble périphérique est d'environ 90°.

5. Posez le câble de guidage en enfonçant les piquets jusqu'à la station de charge au moyen d'un maillet en plastique.
 - Enfoncez les piquets à des intervalles d'environ 1 m, mais raccourcissez l'intervalle si le câble de guidage n'est pas plaqué au sol.
 - Lorsque vous tracez une courbe, posez le câble de guidage à un angle d'environ 135°.
 - Posez le câble de guidage en ligne droite sur 2 m ou plus devant la station de charge.
 - Pour connaître les autres conditions de pose du câble de guidage, reportez-vous à « Conditions de pose du câble de guidage » (page 39).► **Fig.18:** 1. Station de charge 2. Câble de guidage
► **Fig.18:** a) 2 m ou plus b) Environ 135°
6. Lorsque vous avez terminé de poser le câble de guidage jusqu'à la station de charge, faites passer le câble de guidage au dos de la station de charge par le trou au bas de la tour de la station de charge.
► **Fig.19:** 1. Trou 2. Tour

NOTE : Coupez le câble de guidage de sorte qu'il reste une réserve d'environ 30 cm ou plus dépassant du dos de la station de charge.

7. Insérez et fixez le câble de guidage dans la rainure au centre du socle de la station.
► **Fig.20:** 1. Rainure 2. Socle de la station
8. Fixez un connecteur au bout du câble de guidage.

NOTE : Consultez la page 38 pour savoir comment fixer le connecteur.

9. Lorsque vous installez un deuxième câble de guidage, répétez les étapes 1 à 8.

NOTE : Pour des détails sur la connexion avec la station de charge, reportez-vous à « Connexion des câbles à la station de charge » (page 40).

Rallongement d'un câble

Lorsque vous rallongez un câble, utilisez un raccord fourni pour raccorder les deux câbles.

1. Insérez les câbles sur la gauche et la droite des trois orifices de connexion du raccord fourni.
► **Fig.21:** 1. Raccord 2. Câble

NOTE : Insérez les deux câbles à fond.

NOTE : Le rallongement est possible via l'un des deux orifices de connexion, mais nous vous recommandons d'utiliser les orifices de connexion gauche et droit afin d'obtenir un rallongement droit.

2. Serrez le raccord avec la pince multiprise pour fixer les câbles.
► **Fig.22**

Fixation de la station de charge

Assurez-vous que le câble cabtyre peut atteindre la station de charge, puis fixez-le avec les chevilles à vis (8 pièces) à l'aide de la clé hexagonale 6.

- **Fig.23:** 1. Clé hexagonale 6 2. Cheville à vis (pour fixer la station de charge) (8 pièces)

Connexion des câbles à la station de charge

Lorsque vous avez terminé de poser les câbles, connectez le câble périphérique, le câble de guidage et le câble cabtyre à la station de charge.

Connexion du câble périphérique

1. Ouvrez le couvercle de bornes et retirez le cache-câbles de la station de charge.
► **Fig.24:** 1. Couvercle de bornes 2. Cache-câbles
2. Placez-vous derrière la station de charge et faites passer le câble périphérique sortant du côté gauche par le crochet sur le côté gauche (3 crochets) par le bas.
► **Fig.25:** 1. Câble périphérique sortant du côté gauche 2. Crochets côté gauche (trois emplacements)
3. Insérez le connecteur au bout du câble sur la borne R.
► **Fig.26:** 1. Borne R 2. Connecteur du câble périphérique sortant du côté gauche

REMARQUE : Pour éviter de déformer ou d'endommager le connecteur, branchez-le bien droit sans l'incliner.

4. De la même manière, faites passer le câble périphérique sortant du côté droit par les crochets côté droit (trois emplacements) en ordre par le bas et insérez le connecteur sur la borne L.
► **Fig.27:** 1. Borne L 2. Connecteur du câble périphérique sortant du côté droit 3. Crochets côté droit (trois emplacements)

REMARQUE : Vérifiez que les câbles périphériques sont connectés aux bornes adéquates. Si les câbles périphériques sont connectés aux mauvaises bornes, le robot tondeuse sera incapable de reconnaître la zone de travail.

► **Fig.28:** 1. Câble périphérique 2. Zone de travail

Raccordement du câble de guidage

Faites passer le câble de guidage par les crochets côté droit ou gauche (deux emplacements) et fixez le connecteur au bout du câble sur la borne G1 ou G2.

REMARQUE : Pour éviter de déformer ou d'endommager le connecteur, branchez-le bien droit sans l'incliner.

NOTE : Le connecteur du câble de guidage peut être fixé sur la borne G1 ou G2.

► **Fig.29:** 1. Connecteur du câble de guidage 2. Borne G2 3. Crochets côté droit (deux emplacements) 4. Entaille (ne faites pas passer le câble de guidage par là)

NOTE : En présence d'un deuxième câble de guidage, raccordez-le à la borne G1 ou G2 ouverte en procédant de la même manière.

Connexion du câble cabtyre

1. Connectez le connecteur du câble cabtyre à la prise.

► **Fig.30:** 1. Prise 2. Connecteur du câble cabtyre

REMARQUE : Pour éviter de déformer ou d'endommager le connecteur, branchez-le bien droit sans l'incliner.

2. Faites passer le câble cabtyre par les crochets centraux (trois emplacements) dans l'ordre en commençant par le haut.

► **Fig.31:** 1. Crochets centraux (trois emplacements)

3. Fixez le cache-câbles.

• Faites passer le câble cabtyre par l'entaille du cache-câbles.

► **Fig.32:** 1. Cache-câbles 2. Entaille

4. Fermez le couvercle de bornes et branchez la fiche d'alimentation de l'adaptateur secteur dans une prise secteur.

► **Fig.33:** 1. Couvercle de bornes

5. Vérifiez que le voyant de la station s'allume en vert.

• Si le câble périphérique est correctement branché, le voyant de la station s'allume en vert.

• En cas d'erreur de connexion, le voyant de la station clignote en rouge. Éliminez toute anomalie de la pièce de connexion de la station de charge ou sur chaque câble, puis vérifiez de nouveau le voyant de la station.

► **Fig.34:** 1. Voyant de la station

Charge du robot tondeuse

1. Appuyez sur le côté I de l'interrupteur d'alimentation du robot tondeuse pour le mettre sous tension.

► **Fig.35**

NOTE : Il est nécessaire de mettre le robot tondeuse sous tension pour le charger.

2. Placez le robot tondeuse sur la station de charge.

► **Fig.36**

NOTE : Lorsque la charge commence, le voyant LED du robot tondeuse clignote en vert. Lorsque la charge est terminée, le voyant LED s'éteint.




Réglage initial

NOTE : Retirez le film protecteur de la pièce de commande avant utilisation.

Lors de la première mise sous tension du robot tondeuse, l'écran de réglage initial illustré ci-dessous apparaît. Renseignez la langue d'affichage, la date et l'heure, la zone de tonte et le code PIN.

1. Appuyez sur le bouton « STOP » du robot tondeuse et ouvrez le couvercle de l'écran.

► **Fig.37:** 1. Couvercle de l'écran 2. Bouton « STOP »

2. Sélectionnez la langue à utiliser avec les touches   et appuyez sur la touche .

► **Fig.38**

3. Sélectionnez les formats d'affichage de date et heure de votre choix avec les touches    .




4. Sélectionnez [Next (Suivant)] avec les touches     et appuyez sur la touche .

► **Fig.39**

5. Appuyez sur les touches     pour sélectionner l'élément, puis saisissez la date et heure en appuyant sur les touches **0** à **9**.

6. Sélectionnez [Verify (Vérifier)] avec les touches     et appuyez sur la touche .

► **Fig.40**

7. Sélectionnez la zone de tonte avec les touches   et appuyez sur la touche .

► **Fig.41**

8. Appuyez sur les touches **0** à **9** pour saisir le code PIN.

► **Fig.42**

9. Saisissez de nouveau le code PIN pour confirmation.

► **Fig.43**

NOTE : Notez par écrit le code PIN et conservez-le en lieu sûr pour ne pas l'oublier.

Vérification de la pose des câbles

Vérification du départ de la station de charge

[Menu supérieur] > [Main menu (Menu principal)] > [Navigation preferences (Préférences de navigation)] > [Mower departing points (Points de départ de la tondeuse)]

Procédez comme indiqué ci-dessous et vérifiez que le robot tondeuse part de la station de charge. Au départ, le robot tondeuse enregistre la force du champ magnétique de la station de charge en mémoire pour y revenir correctement.

REMARQUE : Veillez à vérifier le départ après avoir posé les câbles. Sinon, il se peut que le robot tondeuse parcoure à basse vitesse le câble de guidage ou n'avance pas à basse vitesse sur la station de charge.

REMARQUE : Placez le robot tondeuse sur la station de charge avant de régler la méthode de départ.

1. Appuyez sur le bouton  sur le panneau de commande.




Le [Main menu (Menu principal)] apparaît.

2. Sélectionnez  [Navigation preferences (Préférences de navigation)] sur l'écran avec les touches /  et appuyez sur la touche .

Le menu secondaire apparaît.

3. Sélectionnez [Mower departing points (Points de départ de la tondeuse)].



L'écran de sélection du menu apparaît.

4. Sélectionnez le numéro du profil de la méthode de départ que vous souhaitez régler avec les touches /  et appuyez sur la touche .

► **Fig.44**

Le menu des options apparaît.

5. Utilisez le clavier et saisissez les conditions souhaitées dans les champs de format des options affichés à l'écran.

Option	Détails
Wire to trace: (Fil à tracer :)	Sélectionnez le type de câble que le robot tondeuse doit suivre après son départ de la station de charge. Utilisez les touches  /  pour afficher le type de câble souhaité. Pour partir directement depuis la station de charge sans suivre un câble spécifique, sélectionnez [-----].
Departure position: (Position de départ :)	Saisissez la distance que doit parcourir le robot tondeuse depuis la station avant de commencer à tondre. Vous pouvez saisir une distance comprise entre 0 et 800 m.
Probability (Probabilité)	Saisissez la probabilité d'exécution d'un profil prédéfini sous la forme d'un pourcentage.

► **Fig.45:** 1. Valeur de probabilité maximum pouvant être saisie

NOTE : La valeur de probabilité maximum pouvant être saisie s'affichera à gauche de la zone de saisie de chaque profil. Saisissez une valeur plus petite que la valeur maximum. Si vous saisissez une valeur au-delà de la valeur autorisée, elle sera remplacée par la valeur maximum.

6. Sélectionnez [Test] et effectuez un test avant d'enregistrer les réglages.

Le robot tondeuse se déplace le long du câble sélectionné.

Le robot tondeuse s'arrête automatiquement à la distance saisie.

NOTE : La confirmation est terminée si le robot tondeuse part de la station de charge et s'arrête au point désigné.

7. Appuyez sur le bouton « STOP ».

Le couvercle de l'écran s'ouvre.

8. Sélectionnez [Yes (Oui)] pour enregistrer ou [Non] pour annuler l'enregistrement lorsque l'écran de confirmation d'enregistrement de la méthode de départ du test s'affiche.

Si vous sélectionnez [Non], vous devez recommencer le réglage depuis le début.

Vérification de la pose du câble périphérique

Vérifiez que le câble périphérique est correctement posé.

1. Tenez la poignée du robot tondeuse et déplacez-le manuellement de sorte qu'il soit tourné vers le câble périphérique.

► **Fig.46:** 1. Câble périphérique

2. Appuyez sur le bouton « STOP ».

Le couvercle de l'écran s'ouvre.

3. Appuyez sur le bouton , sélectionnez [Auto mowing (Tonte automatique)] et appuyez sur la touche .

4. Refermez le couvercle de l'écran.

Le robot tondeuse commence à tondre et se dirige vers le câble périphérique.

5. Vérifiez que le robot tondeuse change de direction une fois arrivé sur le câble périphérique et poursuit la navigation pour tondre.

► **Fig.47:** 1. Câble périphérique

6. Appuyez sur le bouton « STOP ».

Le robot tondeuse s'arrête.

7. Éteignez le robot tondeuse avec l'interrupteur d'alimentation, transportez-le à un autre endroit, puis rallumez-le. Vérifiez que le robot tondeuse fonctionne de manière similaire même à d'autres emplacements du câble périphérique.

Retour du robot tondeuse à la station de charge

[Menu supérieur] > [Park (Stationner)] > [Stay at charging station (Rester à la borne de recharge)]

Cette procédure n'est pas nécessaire si un câble de guidage est posé. Passez à [Vérification de la pose du câble de guidage]. Suivez cette procédure si vous utilisez le robot tondeuse sans avoir posé de câble de guidage.

Ramenez le robot tondeuse à la station de charge.


NOTE : Par défaut, le robot tondeuse recherche prioritairement les signaux du câble de guidage et retourne à la station de charge en fonction des signaux du câble de guidage. Même s'il n'y a aucun câble de guidage dans votre zone de travail, le robot tondeuse continue d'abord à rechercher les signaux provenant du câble de guidage pendant un temps de recherche prioritaire prédéfini. Une fois le temps de recherche prioritaire écoulé, le robot tondeuse recherche ensuite les signaux du câble périphérique et retourne à la station de charge en fonction des signaux du câble périphérique. Si vous ne souhaitez pas poser le câble de guidage, nous vous recommandons de modifier le temps de recherche prioritaire du câble de guidage. Pour en savoir plus, reportez-vous à « Régler la période de recherche active pour le signal de guidage » dans le mode d'emploi.

1. Appuyez sur le bouton  sur le panneau de commande.

Le menu secondaire apparaît.

► **Fig.48**

2. Sélectionnez [Stay at charging station (Rester à la borne de recharge)].

Lorsque la touche  est enfoncée, le message [Close the display cover to return to the charging station. (Fermer le couvercle pour retourner à la borne de recharge.)] apparaît.

3. Fermez le couvercle de batterie.

Vérifiez que le robot tondeuse retourne à la station de charge.

Vérification de la pose du câble de guidage

Vérifiez que le câble de guidage est correctement posé.

1. Alors que le robot tondeuse est hors tension, tenez sa poignée et déplacez-le manuellement de sorte qu'il soit tourné vers le câble de guidage.

► **Fig.49:** 1. Câble de guidage

2. Appuyez sur le bouton « STOP ».

Le couvercle de l'écran s'ouvre.

3. Appuyez sur le bouton , sélectionnez [Stay at charging station (Rester à la borne de recharge)] et appuyez sur la touche .

4. Refermez le couvercle de l'écran.

Le robot tondeuse commence la navigation pour tondre en direction du câble de guidage.

5. Vérifiez que le robot tondeuse change de direction à proximité du câble de guidage, avance le long du câble de guidage vers la station de charge et se place sur la station de charge.

NOTE : Après que le robot tondeuse détecte le câble de guidage, il avance le long du côté gauche du câble de guidage.

Les vérifications d'installation et de fonctionnement sont maintenant terminées. Pour l'utilisation détaillée de ce produit, reportez-vous à son mode d'emploi.

EXEMPLES TYPIQUES

Voici quelques exemples d'installations et de réglages utilisés.

Les détails montrés dans les dessins sont fournis à titre d'exemples uniquement et servent à illustrer les différentes échelles de terrain dans lesquelles chaque cas peut mieux convenir. Procédez à des aménagements plus appropriés selon vos préférences.

Zone de jardin privée d'une résidence

Une cour confortable ou un petit jardin carré à l'arrière de votre maison, entouré(e) de petites clôtures, de chemins et de sentiers.

► **Fig.50:** 1. Station de charge 2. Câble périphérique 3. Câble de guidage

Guide pratique

Zone de tonte	500 m ²
Jours et heures de fonctionnement hebdomadaires	6 heures sur 6 jours de la semaine 12 heures sur 3 jours de la semaine
Méthode de départ depuis la station [priorité d'exécution (%)]	Partir directement de la station de charge à [100 %]. Reportez-vous au point de départ de la tondeuse « A » sur le dessin.
Besoin de créer des réglages de zone secondaire	Non
Conseils d'installation et de réglages	Placez la station de charge à l'extrémité proche de la ligne médiane qui divise la zone de tonte en deux zones supérieure et inférieure égales. Posez un câble de guidage le long de la ligne médiane qui divise la zone de tonte en deux zones supérieure et inférieure égales.

Jardin potager familial avec une zone de tonte séparée

Un jardin de devant grand ouvert qui entoure la maison des deux côtés avec une petite zone séparée de pelouse à côté d'un jardin potager mature ou d'un carré de légumes.

► **Fig.51:** 1. Zone principale 2. Zone secondaire 3. Station de charge 4. Câble périphérique 5. Câble de guidage

Guide pratique

Zone de tonte	zone principale	1 000 m ²
	zone secondaire	400 m ²
Jours et heures de fonctionnement hebdomadaires	zone principale	14 heures sur 5 jours de la semaine
	zone secondaire	12 heures sur 2 jours de la semaine
Méthode de départ depuis la station [priorité d'exécution (%)]	zone principale	Partir directement de la station de charge à [70 %]. Reportez-vous au point de départ de la tondeuse « A » sur le dessin. Partir en direction de l'autre bout du jardin principal et commencer à tondre à partir de la zone de terminaison du câble de guidage à [30 %]. Reportez-vous au point de départ de la tondeuse « B » sur le dessin.
	zone secondaire	Déplacez manuellement le robot tondeuse de la zone principale à la zone secondaire au préalable. Puis, commencez à tondre manuellement. Reportez-vous aux instructions sous « Tondre sans charge automatique » dans le mode d'emploi pour en savoir plus.
Besoin de créer des réglages de zone secondaire	Oui	
Conseils d'installation et de réglages	Placez la station de charge au centre de la limite avant du jardin principal. Posez un câble de guidage le long de la ligne médiane qui divise la zone principale en deux zones gauche et droite égales.	

Terrains gazonnés sur de petites collines

Un paysage à flanc de colline de gazon vert dans un parc, un parcours de golf ou autres. Le gazon pousse à différentes hauteurs et dans diverses nuances sur une ou plusieurs pentes douces et raides avec quelques étendues de sable et d'eau.

► **Fig.52:** 1. Station de charge 2. Câble périphérique 3. Câble de guidage

Guide pratique

Zone de tonte	2 500 m ²
Jours et heures de fonctionnement hebdomadaires	24 heures sur 7 jours de la semaine
Méthode de départ depuis la station [priorité d'exécution (%)]	Partir directement de la station de charge à [40 %]. Reportez-vous au point de départ de la tondeuse « A » sur le dessin. Partir en direction de l'extrémité d'une surface de pelouse plane sur la colline et commencer à tondre à partir de la zone de terminaison du câble de guidage à [30 %]. Reportez-vous au point de départ de la tondeuse « B » sur le dessin. Partir en direction de l'autre bout d'une surface de pelouse légèrement en pente sur le côté descendant et commencer à tondre à partir de la zone de terminaison du câble de guidage à [30 %]. Reportez-vous au point de départ de la tondeuse « C » sur le dessin.
Besoin de créer des réglages de zone secondaire	Non
Conseils d'installation et de réglages	Placez la station de charge à l'extrémité de la ligne médiane qui divise la surface plane de la pelouse sur la colline en deux zones gauche et droite égales. Posez deux câbles de guidage le long de la ligne médiane qui divise la zone de tonte en deux zones supérieure et inférieure égales. L'un vers l'extrémité d'une surface de pelouse plane sur la colline, et l'autre vers l'autre bout d'une surface de pelouse légèrement en pente sur le côté descendant. Veillez à installer un câble périphérique sur des surfaces presque plates ou aussi peu en pente que possible. Faites passer un câble de guidage en diagonale sur une pente, car cela permet au robot tondeuse de gravir plus facilement la pente.

Jardin bien conçu avec des endroits difficiles d'accès pour tondre

Un jardin élaboré entièrement clôturé qui contient une grande propriété, des plans d'eau et un large assortiment de plantes et d'objets. Un paysage bien aménagé permet de préserver merveilleusement le jardin, mais crée des endroits isolés pour l'entretien de la pelouse.

► **Fig.53:** 1. Station de charge 2. Câble périphérique 3. Câble de guidage

Guide pratique

Zone de tonte	2 500 m ²
Jours et heures de fonctionnement hebdomadaires	24 heures sur 7 jours de la semaine
Méthode de départ depuis la station [priorité d'exécution (%)]	Partir directement de la station de charge à [30 %]. Reportez-vous au point de départ de la tondeuse « A » sur le dessin. Partir en direction de l'extrémité latérale proche de la zone de tonte et commencer à tondre à quelques enjambées devant la zone de terminaison du câble de guidage à [20 %]. Reportez-vous au point de départ de la tondeuse « B » sur le dessin. Partir en direction du coin le plus éloigné de la zone de tonte et commencer à tondre au milieu environ de la longueur du câble de guidage à [30 %]. Reportez-vous au point de départ de la tondeuse « C » sur le dessin. Partir en direction du coin le plus éloigné de la zone de tonte et commencer à tondre à quelques enjambées devant la zone de terminaison du câble de guidage à [20 %]. Reportez-vous au point de départ de la tondeuse « D » sur le dessin.
Besoin de créer des réglages de zone secondaire	Non
Conseils d'installation et de réglages	Placez la station de charge dans le jardin de derrière pour préserver la beauté du paysage et permettre un accès facile à l'alimentation électrique. Posez deux câbles de guidage pour guider le robot tondeuse vers deux des zones de tonte les moins accessibles du jardin. L'un vers l'extrémité proche du jardin le traversant entre deux objets du jardin, et l'autre vers un coin éloigné du jardin le traversant entre le parking et les plantes. Assurez-vous de poser les câbles de guidage à une certaine distance d'un câble périphérique pour éviter d'affecter la navigation robotique.

Jardin « à la française » ouvert subdivisé en sections asymétriques par des haies, des plantes sauvages, des chemins et des objets de jardin

Installée au milieu d'une forêt regorgeant de plantes et d'arbres, une propriété commerciale a une vue imprenable sur le jardin arrière, lequel est à peu près subdivisé en trois zones gazonnées de différentes tailles et échelles.

► **Fig.54:** 1. Station de charge 2. Câble périphérique 3. Câble de guidage

Guide pratique

Zone de tonte	1 500 m ² (rapport de division de zones : environ 55/30/15)
Jours et heures de fonctionnement hebdomadaires	14 heures sur 7 jours de la semaine 24 heures sur 4 jours de la semaine
Méthode de départ depuis la station [priorité d'exécution (%)]	Triez les priorités d'exécution pour le travail de tonte proportionnellement aux dimensions des trois zones. Partir directement de la station de charge à [55 %]. Reportez-vous au point de départ de la tondeuse « A » sur le dessin. Partir en direction de l'autre bout de la deuxième zone de tonte la plus grande et commencer à tondre à partir de la zone de terminaison du câble de guidage à [30 %]. Reportez-vous au point de départ de la tondeuse « B » sur le dessin. Partir en direction de l'autre bout de la troisième zone de tonte la plus grande et commencer à tondre à partir de la zone de terminaison du câble de guidage à [15 %]. Reportez-vous au point de départ de la tondeuse « C » sur le dessin.
Besoin de créer des réglages de zone secondaire	Non
Conseils d'installation et de réglages	Placez la station de charge à l'extrémité proche de la ligne médiane qui divise la zone de tonte la plus grande en deux zones gauche et droite égales. Posez un câble de guidage le long de la ligne médiane qui divise la deuxième zone de tonte la plus grande en deux zones gauche et droite égales. Posez un câble de guidage le long de la ligne médiane qui divise la troisième zone de tonte la plus grande en deux zones gauche et droite égales.

Einleitung

Bei diesem Handbuch handelt es sich um die Einrichtungsanleitung für den Mähroboter. Dieses Handbuch beschreibt die Installation der Ladestation, die Installation des Begrenzungsdrahtes, die Installation des Führungsdrahtes und die Ersteinstellung des Mähroboters. Lesen Sie unbedingt die Vorsichtshinweise für den Gebrauch in der Betriebsanleitung dieses Produkts.

Übersicht über den Mähroboter

Der Mähroboter führt das mühsame Rasenmähen automatisch durch. Dieses Produkt hat die folgenden Hauptkomponenten.

- **Mähroboter**
Dies ist das Hauptgerät, das den Rasen mäht. Es wird von der Ladestation aufgeladen und mäht automatisch den Rasen innerhalb des Arbeitsbereichs.
- **Ladestation**
Diese Station lädt den Mähroboter auf und lässt Signale in den Begrenzungsdraht und den Führungsdraht fließen.
- **Begrenzungsdraht**
Dieser Draht wird an der Peripherie des Arbeitsbereichs installiert. Diese Begrenzung ermöglicht es dem Mähroboter, den zu mähenden Bereich des Rasens zu erkennen.
- **Führungsdraht**
Dieser Draht führt den Mähroboter zur Ladestation. Dieser Draht leitet den Rasenmäher auch in Bereiche, in denen der Rasenmäher aufgrund der Topografie usw. weniger häufig arbeitet.
(Die Installation des Führungsdrahtes ist optional.)

► **Abb.1:** 1. Mähroboter 2. Ladestation 3. Begrenzungsdraht 4. Führungsdraht

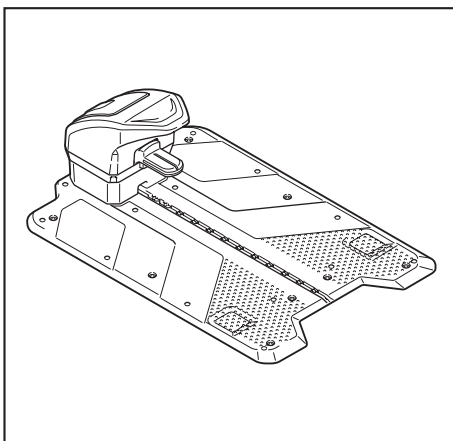
HINWEIS: Es wird empfohlen, eine wie oben abgebildete Installationszeichnung des Arbeitsbereichs anzufertigen, bevor die Drähte installiert werden.

Beschreibung der Handbücher

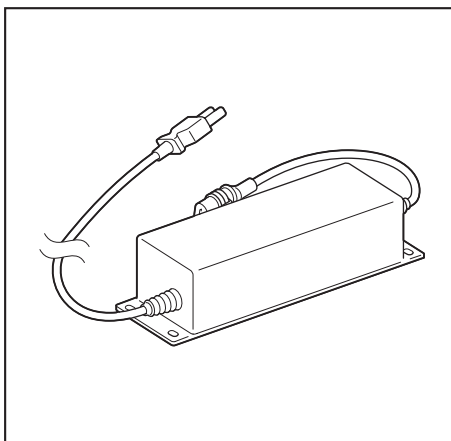
- **Einrichtungsanleitung**
Dieses Handbuch beschreibt die Installation der Ladestation, die Installation des Begrenzungsdrahtes, die Installation des Führungsdrahtes und die Ersteinstellung des Mähroboters.
- **Betriebsanleitung dieses Produkts**
In dieser Anleitung werden die Hauptfunktionen und Sicherheitsmaßnahmen, verschiedene Einstellungen sowie die Wartung des Mähroboters beschrieben.

Überprüfen des Verpackungsinhalts

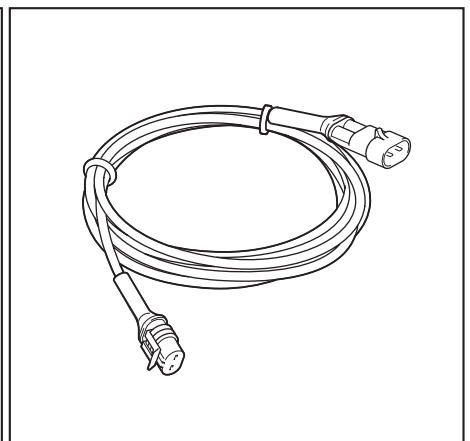
Ladestation



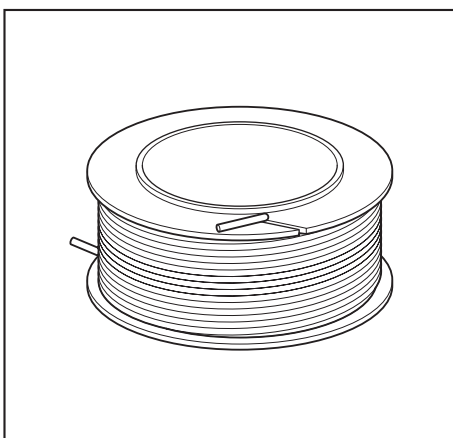
Netzteil
(Die Form des Steckers des Netzteils ist je nach Land unterschiedlich.)



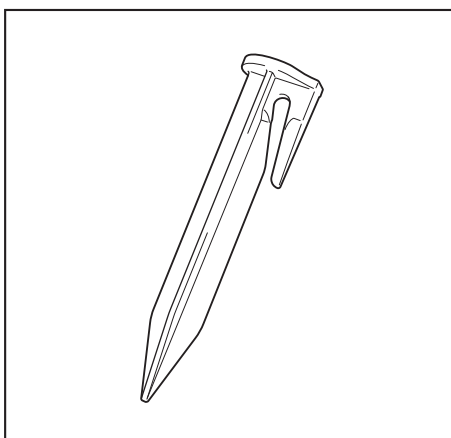
Cable-Kabel



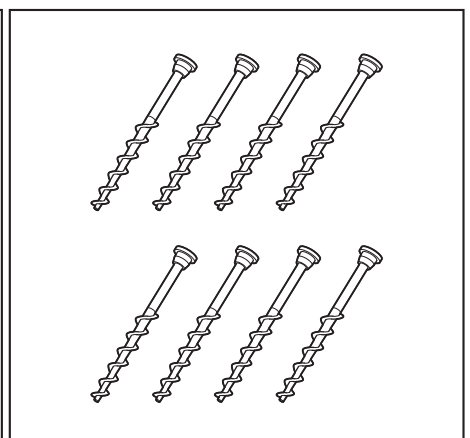
Draht (150 m)



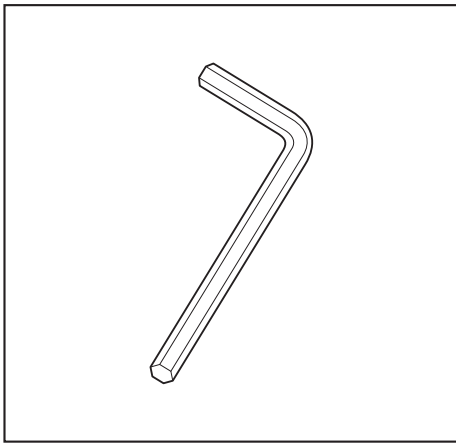
Pflock (zur Befestigung der Drähte) 150 Stk.



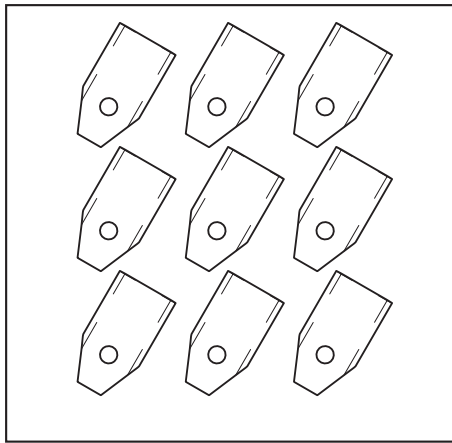
Schraubpflock (zur Befestigung der Ladestation) (8 Stk)



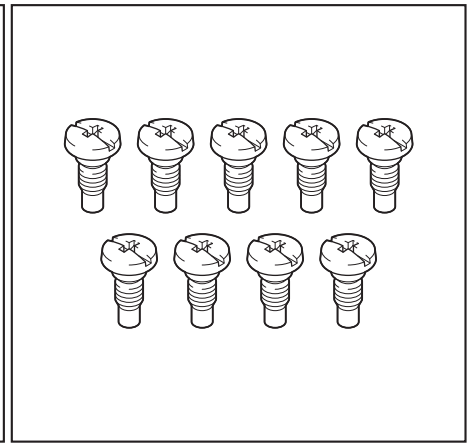
Inbusschlüssel 6 (1 Stk)



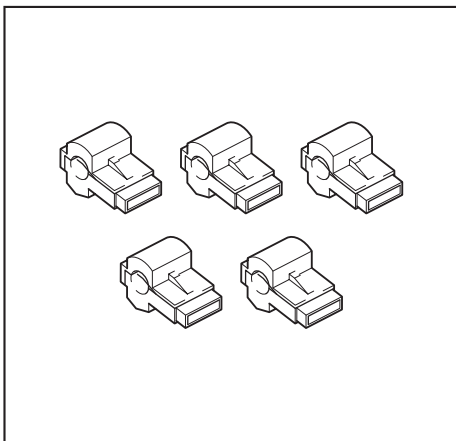
Mähmesser
(insgesamt 12 Stk, 3 Stk sind installiert, 9 Stk als Reserve)



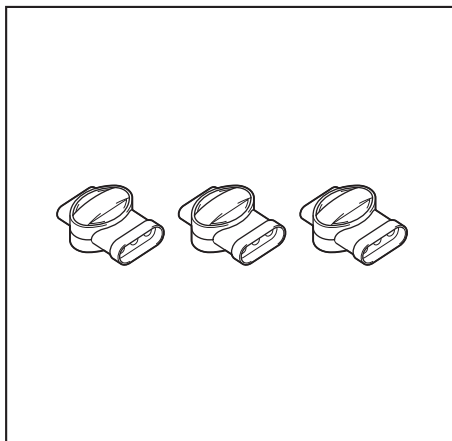
Schraube (zur Befestigung des Mähmessers)
(insgesamt 12 Stk, 3 Stk sind installiert, 9 Stk als Reserve)



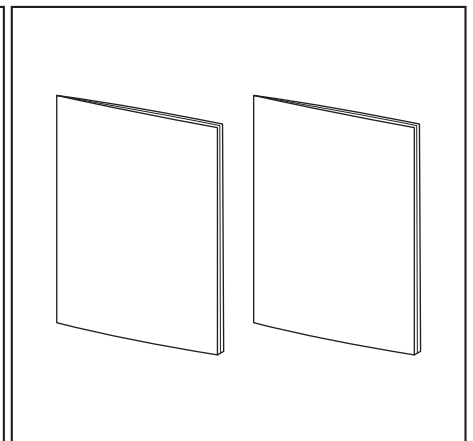
Verbindungsstück (5 Stk.)



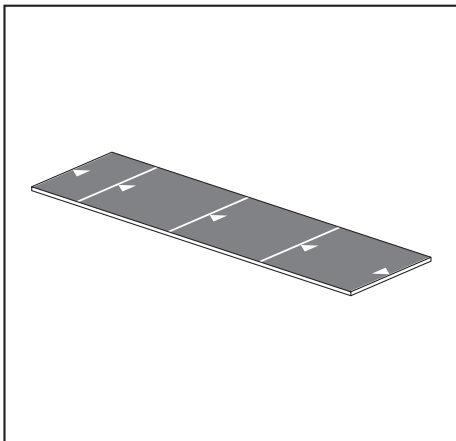
Kupplung (3 Stk.)



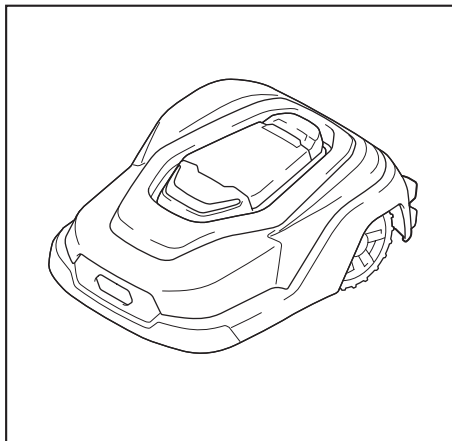
Betriebsanleitung
Einrichtungsanleitung



Messlehre (entlang der Perforation von der Verpackung trennen)

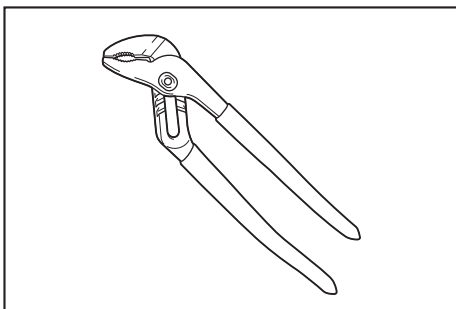


Mähroboter

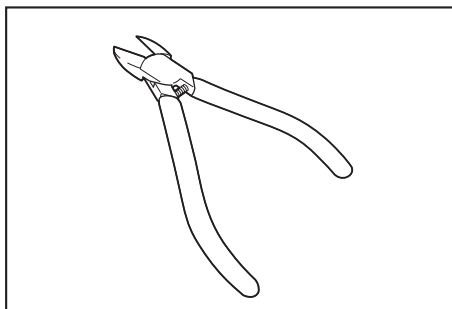


Für Installation benötigte Werkzeuge

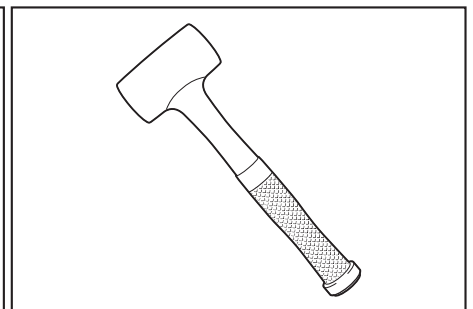
Zange



Kneifzange



Kunststoffhammer



Tragen des Mähroboters

- ⚠️ WARNUNG:** Vergewissern Sie sich, dass der Ein-/Aus-Schalter des Mähroboters ausgeschaltet ist.
- ⚠️ WARNUNG:** Tragen Sie den Mähroboter ausschließlich durch Halten des Griffs.
- ⚠️ WARNUNG:** Halten Sie den Mähroboter auf keinen Fall so, dass die Mähmesser auf Sie zu weisen.
- ⚠️ WARNUNG:** Betreiben Sie den Mähroboter auf keinen Fall, während er von einer anderen Person berührt wird.

1. Wenn der Mähroboter in Betrieb ist, drücken Sie die STOP-Taste.

Daraufhin öffnet sich die Displayabdeckung, und der Mähroboter hält an.

2. Schließen Sie die Displayabdeckung, und drücken Sie die „O“-Seite des Ein-/Aus-Schalters.
3. Halten Sie den Griff, und heben Sie den Mähroboter an.

► **Abb.2:** 1. Griff 2. Ein-/Aus-Schalter

Vorbereiten des Arbeitsbereichs

Treffen Sie die folgenden Vorbereitungen, damit das automatische Mähen des Mähroboters nicht behindert wird.

- Entfernen Sie Stöcke, Steine und andere größere Gegenstände aus dem Arbeitsbereich.
- Falls die Höhe des Rasens 100 mm überschreitet, schneiden Sie ihn auf diese maximale Höhe zurück.
- Füllen Sie Vertiefungen oder Stellen auf, an denen sich Pfützen bilden können, und glätten Sie diese.
- Entfernen Sie ggf. angehäuften Schnee.

Installieren des Netzteils

Wählen Sie einen gut belüfteten Ort im Schatten, wo keine Regentropfen eindringen können. Platzieren Sie das Netzteil in einer Höhe von mindestens 30 cm über dem Boden. Es wird empfohlen, das Netzteil mit Schrauben an einer Wand zu befestigen.

ANMERKUNG: Um zu verhindern, dass der Stecker verformt oder beschädigt wird, schließen Sie ihn gerade an, ohne ihn zu kippen.

HINWEIS: Erforderlich ist eine Haushaltsstromversorgung für einen Ort im Freien, der nicht dem Regen ausgesetzt ist.

HINWEIS: Falls die zur Installation vorgesehene Oberfläche keine ausreichende Tragfähigkeit besitzt, sorgen Sie für eine angemessene Verstärkung.

HINWEIS: Nach der Installation des Netzteils trennen Sie dessen Netzstecker von der Steckdose.

HINWEIS: Verketteten Sie nicht die mehreren Cabtire-Kabel.

► **Abb.3:** 1. Netzteil 2. Cabtire-Kabel

► **Abb.3:** a) Mindestens 30 cm über dem Boden

Aufstellen der Ladestation

Die Ladestation lädt den Mähroboter auf und lässt Signale in den Begrenzungsdraht und den Führungsdraht fließen.

Bedingungen für die Installation der Ladestation

ANMERKUNG: Verbiegen Sie den Stationssockel nicht.

- Wählen Sie einen möglichst ebenen Ort in der Nähe der Netzsteckdose (innerhalb von $\pm 5^\circ$).
- Wählen Sie einen Ort, der keiner direkten Sonneneinstrahlung ausgesetzt ist.
- Wenn die Ladestation auf dem Rasen aufgestellt werden soll, muss der betreffende Platz vorher auf eine kurze Höhe gemäht werden.
- Vom hinteren Ende der Ladestation ist ein Abstand von mindestens 3 m vorhanden.

► **Abb.4:** 1. Stationssockel

► **Abb.4:** a) Höchstens 5° b) Mindestens 3 m

Bestimmen der Position der Ladestation

Achten Sie bei der Bestimmung der Position der Ladestation darauf, die Installationsbedingungen zu erfüllen.

HINWEIS: Befestigen Sie die Ladestation noch nicht. In diesem Schritt brauchen Sie lediglich die Position der Ladestation zu bestimmen.

Installieren des Begrenzungsdrahts

- Der Begrenzungsdraht wird an der Peripherie des Bereichs installiert, innerhalb dessen der Mähroboter die Mäharbeit ausführen wird. Installieren Sie den Begrenzungsdraht so, dass er den Arbeitsbereich in einer einzelnen, ununterbrochenen Linie umschließt, und schließen Sie die beiden Enden des Begrenzungsdrahtes an die Ladestation an.
- Der Mähroboter arbeitet nur dann ordnungsgemäß, wenn der Begrenzungsdraht korrekt installiert ist. Befolgen Sie bei der Installation des Begrenzungsdrahts unbedingt die Anweisungen in diesem Handbuch.
- Falls ein Metallobjekt wie z. B. eine Stahlstange auf dem Boden liegt, stört das Metallobjekt das Schleifensignal und verursacht eine Unterbrechung.

HINWEIS: Der Begrenzungsdraht kann auf zweierlei Weise installiert werden, durch Befestigen mit Pflöcken oder durch Vergraben im Boden (bis zu 20 cm tief). In diesem Handbuch wird die Installation mithilfe von Pflöcken erläutert.

Bedingungen für die Installation des Begrenzungsdrahts

Sie können den Überstand über Begrenzung des Mähroboters zwischen 20 - 50 cm einstellen. Dieses Handbuch beschreibt die Bedingungen bei der Standardeinstellung (32 cm). Einzelheiten zu den Einstellungen finden Sie im Kapitel „Navigationsvoreinstellungen“ in der Betriebsanleitung.

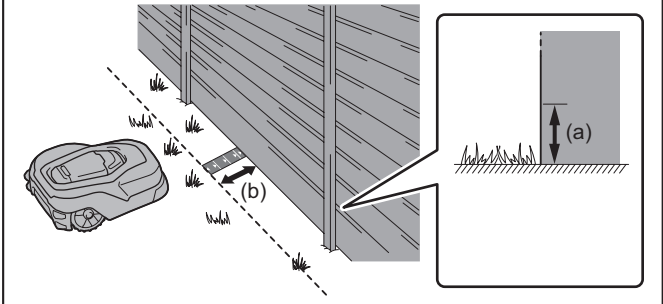
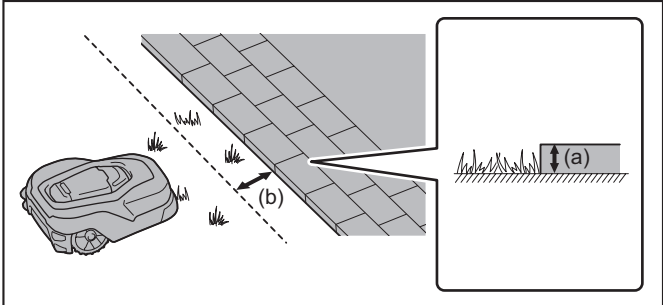
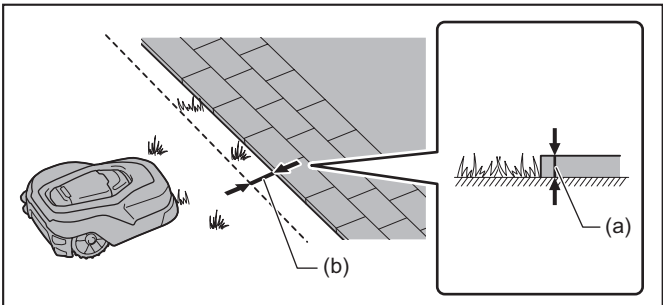
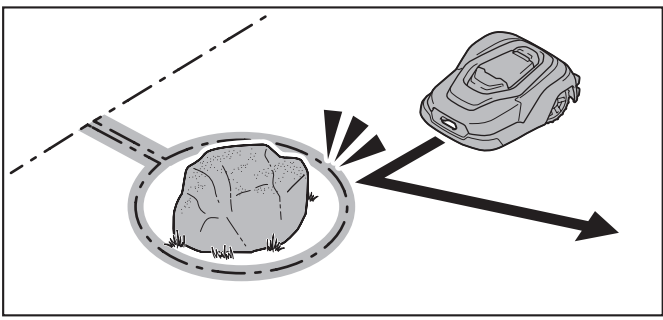
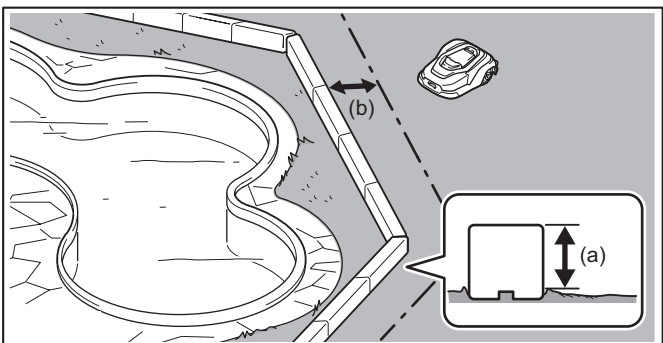
Abbildung	Bedingung
 <p>a) Mindestens 5 cm b) Ca. 35 cm</p>	<p>Sorgen Sie für einen Abstand von ca. 35 cm zwischen dem Draht und Hindernissen mit einer Höhe von mindestens 5 cm. (Ein Bereich von ca. 25 cm vor dem Hindernis bleibt ungemäht.) Verwenden Sie die mitgelieferte Messlehre, um den vorgeschriebenen Abstand zu Hindernissen herzustellen. (Die Messlehre entlang der Perforation von der Verpackung trennen.)</p>
 <p>a) Weniger als 5 cm b) Ca. 30 cm</p>	<p>Sorgen Sie für einen Abstand von ca. 30 cm zu Hindernissen mit einer Höhe von weniger als 5 cm. (Ein Bereich von ca. 20 cm vor dem Hindernis bleibt ungemäht.)</p>
 <p>a) Weniger als 1 cm b) Ca. 10 cm</p>	<p>Sorgen Sie für einen Abstand von ca. 10 cm zwischen dem Draht und Hindernissen mit einer Höhe von weniger als 1 cm. (Kein Bereich bleibt ungemäht.)</p>
	<p>Falls es Bereiche gibt, die der Mähroboter nicht betreten darf, oder Hindernisse, auf die der Mähroboter nicht stoßen darf, installieren Sie den Begrenzungsdraht, um den Bereich abzugrenzen. Siehe „Erstellen einer Insel“ (Seite 52) für Details.</p>
 <p>a) Mindestens 15 cm b) Mindestens 35 cm</p>	<p>Platzieren Sie Abtrennungen (Hindernisse) mit einer Höhe von 15 cm oder mehr um die Bereiche, die der Mähroboter nicht betreten darf. Installieren Sie den Begrenzungsdraht außerdem in einem Abstand von mindestens 35 cm von der Abtrennung, um jeglichen Kontakt mit der Abtrennung zu verhindern. (Ein Bereich von ca. 25 cm bleibt ungemäht.)</p>

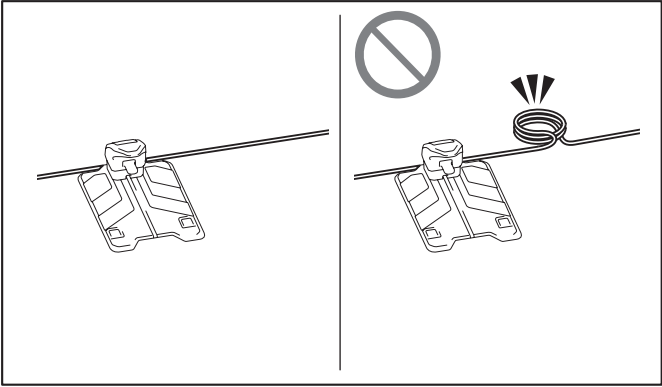
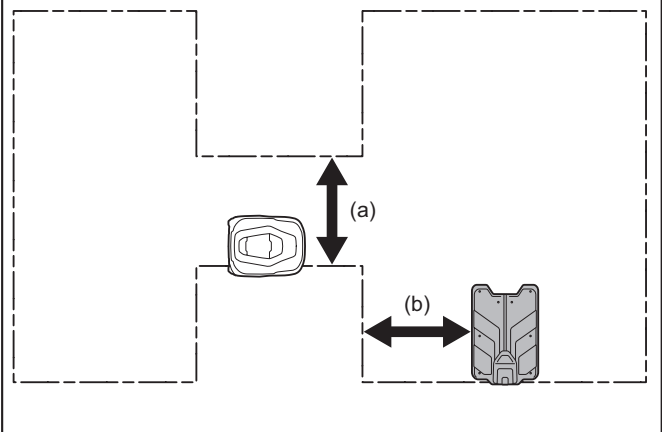
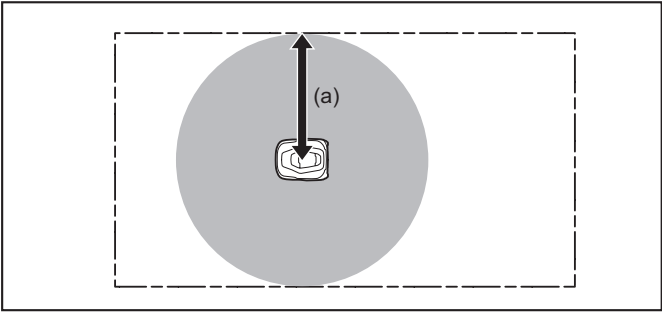
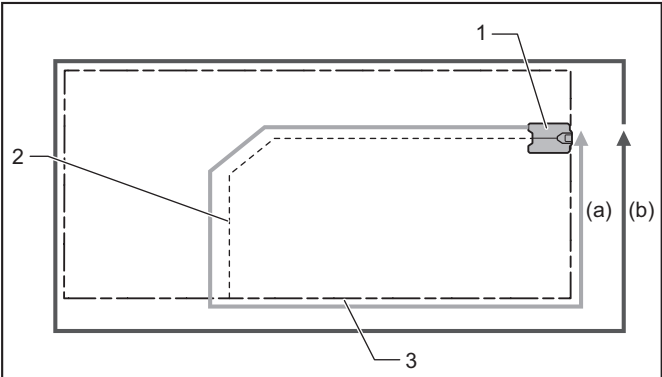
Abbildung	Bedingung
	<p>Bündeln Sie Kabel und Drähte nicht. Anderenfalls kann sich das Signal verstärken, so dass der Mähroboter nicht ordnungsgemäß arbeitet.</p>
 <p>a) Mindestens 150 cm b) Mindestens 150 cm</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Die Breite des Arbeitsbereichs sollte mindestens 150 cm oder mehr betragen. Der Mähroboter kehrt zur Ladestation zurück, indem er dem Begrenzungsdraht entgegen dem Uhrzeigersinn folgt. - Stellen Sie sicher, dass der Begrenzungsdraht mindestens 150 cm von der Seite der Ladestation entfernt ist.
 <p>a) Mindestens 35 m</p>	<p>Platzieren Sie den Begrenzungsdraht so, dass der Abstand zwischen dem Begrenzungsdraht und dem Mähroboter weniger als 35 m beträgt. Falls der Abstand zwischen dem nächstgelegenen Begrenzungsdraht und dem Mähroboter größer als 35 m ist, funktioniert der Mähroboter nicht ordnungsgemäß.</p>
 <p>1. Ladestation 2. Führungsdraht 3. Begrenzungsdraht</p> <p>a) Höchstens 400 m b) Höchstens 800 m</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Die maximale Länge des Weges, ausgehend von der Ladestation, dem Führungsdraht, dem Begrenzungsdraht entlang und zurück zur Ladestation, wie in der Abbildung dargestellt, sollte höchstens 400 m betragen. - Die zulässige Fläche, die Sie durch das Verlegen des Begrenzungsdrahtes begrenzen können, beträgt bis zu 3.500 m². - Die maximale Länge des Begrenzungsdrahtes beträgt bis zu 800 m, einschließlich der Inseln und Unterbereiche.

Abbildung	Bedingung
<p>a) Höchstens 8° b) Mindestens 8° c) Mindestens 1 m d) 20 cm</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Falls der Arbeitsbereich einen Hang aufweist, verlegen Sie den Begrenzungsdraht mit einer Neigung von weniger als 8°. - Falls Sie einen Begrenzungsdraht an einem Hang von mehr als 8° verlegen, verlegen Sie eine Fläche von weniger als 8° unterhalb des Hanges für mindestens 1 m. - Sie können einen Begrenzungsdraht nicht mit einer Neigung von mehr als 8° im äußersten Arbeitsbereich verlegen. - Verlegen Sie den Begrenzungsdraht in einem Abstand von 20 cm von der Grenze zwischen dem Hang und der Ebene.
<p>a) Mindestens 1 m b) Weniger als 1 m</p>	<p>Wenn mehrere Ladestationen verwendet und mehrere Arbeitsbereiche vorbereitet werden, installieren Sie die einzelnen Begrenzungsdrähte so, dass sie durch einen Abstand mindestens 1 m voneinander getrennt sind.</p>

Installieren des Begrenzungsdrahts

HINWEIS: Dehnen Sie den Begrenzungsdraht in einem geraden Abstand von mindestens 1,5 m von beiden Seiten der Ladestation aus.

HINWEIS: Einzelheiten, wie z. B. der Installationsabstand zu Hindernissen, finden Sie unter „Verbinden der Drähte mit der Ladestation“ (Seite 54).

1. Treiben Sie den ersten Pflock mit einem Kunststoffhammer in der Nähe der Ladestation in den Boden, und platzieren Sie den Begrenzungsdraht darunter.

► **Abb.5:** 1. Ladestation 2. Pflock

► **Abb.5:** a) Mindestens 1,5 m

2. Straffen Sie den Begrenzungsdraht so, dass er nicht über dem Boden schwebt, und treiben Sie dann den nächsten Pflock in einem Abstand von ca. 1 m vom vorhergehenden Pflock ein.

HINWEIS: Falls der Begrenzungsdraht über dem Boden schwebt, verkürzen Sie den Abstand zwischen den einzelnen Pflocken.

HINWEIS: Einzelheiten, wie z. B. der Installationsabstand zu Hindernissen, finden Sie unter „Bedingungen für die Installation des Begrenzungsdrahts“ (Seite 49).

3. Bilden Sie eine Schleife (Öse) in einer Länge von ca. 20 cm, um für Durchhang an der geplanten Verbindungsstelle zwischen Begrenzungsdraht und Führungsdraht zu sorgen und die spätere Verbindung der beiden Drähte zu erleichtern.

► **Abb.6:** 1. Geplante Verbindungsstelle 2. Begrenzungsdraht 3. Führungsdraht

HINWEIS: Dieser Führungsdraht führt den Mähroboter auf seinem Weg zurück zur Ladestation. Einzelheiten zur Verbindung mit dem Führungsdraht finden Sie unter „Installieren des Führungsdrahts“ (Seite 53).

4. Falls es Bereiche gibt, die der Mähroboter nicht betreten darf, oder Hindernisse, auf die der Mähroboter nicht stoßen darf, installieren Sie den Begrenzungsdraht, um den Bereich abzugrenzen.

HINWEIS: Für Details siehe „Erstellen einer Insele“ (Seite 52).

5. Nachdem Sie den Begrenzungsdraht bis zurück zur Ladestation installiert haben, treiben Sie den letzten Pflock nahe der entgegengesetzten Seite des Pflocks am Anfangspunkt mit dem Kunststoffhammer ein.

► **Abb.7:** 1. Pflock am Anfangspunkt 2. Pflock am Endpunkt

6. Durchschneiden Sie den Draht, wobei Sie eine für die Verbindung mit der Ladestation ausreichende Länge übrig lassen.

► **Abb.8:** 1. Anschluss L 2. Anschluss R

7. An der Stelle, an der das Verbindungsstück den Anschluss erreichen kann, platzieren Sie den Begrenzungsdraht in der Nut des mitgelieferten Verbindungsstücks, und verwenden Sie dann eine Zange, um das Verbindungsstück zusammenzudrücken und den Draht darin zu fixieren.

► **Abb.9:** 1. Begrenzungsdraht 2. Nut im Verbindungsstück

8. Schneiden Sie den überschüssigen Begrenzungsdraht mit einer Kneifzange ab, wobei Sie ihn in einer Länge von 1 cm vom Verbindungsstück überstehen lassen.

► **Abb.10**

9. Befestigen Sie auf gleiche Weise ein Verbindungsstück am anderen Ende des Begrenzungsdrahts.

HINWEIS: Schließen Sie die Stecker zu diesem Zeitpunkt nicht an die Ladestation an. Die Verbindung mit der Ladestation wird später in „Verbinden der Drähte mit der Ladestation“ (Seite 54) erklärt.

Erstellen einer Insel

Falls Hindernisse wie Bäume oder Felsen nicht aus dem Mähbereich entfernt werden können, umgeben Sie diese mit dem Begrenzungsdraht, um Inseln zu erstellen.

- Installieren Sie den Begrenzungsdraht so um Hindernisse herum, dass Inseln entstehen. Verwenden Sie einen kurzen Abstand zwischen Pflöcken, sodass der Abstand vom Hindernis ca. 35 cm beträgt.
- Installieren Sie den Begrenzungsdraht in zwei Linien zur Insel und von der Insel weg, die eng aneinander angeordnet sind (Spalt 0 cm). Dies ermöglicht es dem Mähroboter, diese Drähte zu überfahren.
 - Befestigen Sie die zwei Linien des Begrenzungsdrahts unter dem gleichen Pflock.

ANMERKUNG: Achten Sie unbedingt darauf, dass sich die zwei Linien des Begrenzungsdrahts nicht kreuzen. Anderenfalls tritt ein Fehler auf, und der Mähroboter hält an.

► **Abb.11:** 1. Hindernis 2. Pflöck 3. Begrenzungsdraht

► **Abb.11:** a) Ca. 35 cm b) Eng aneinander (Spalt 0 cm)

- Gehen Sie wie folgt vor, um mehrere Inseln zu erstellen.

► **Abb.12:** 1. Begrenzungsdraht 2. Pflöck

Erstellen eines Unterbereichs

Bei einem Unterbereich (b) handelt es sich um einen separaten Arbeitsbereich, zu dem kein Pfad für die automatische Navigation des Mähroboters von der Ladestation angelegt werden kann. Der Bereich mit der Ladestation ist der Hauptbereich (a).

- Der Mähroboter muss ausgeschaltet und von Hand zwischen dem Hauptbereich und dem Unterbereich bewegt werden.
- Platzieren Sie den Begrenzungsdraht so, dass die Wegbreite zwischen dem Hauptbereich und dem Unterbereich höchstens 10 cm beträgt.
- Der Begrenzungsdraht muss in einer einzigen, durchgehenden Linie um den gesamten Arbeitsbereich ((a) und (b)) herum verlegt werden.
- Zum Mähen des Unterbereichs müssen die Einstellungen des Mähroboters geändert werden. Einzelheiten hierzu finden Sie in der Betriebsanleitung dieses Produkts.

► **Abb.13:** 1. Begrenzungsdraht 2. Ladestation 3. Höchstens 10 cm

► **Abb.13:** a) Hauptbereich b) Unterbereich

Installieren des Führungsdrahts

Dieser Führungsdraht führt den Mähroboter zur Ladestation. Dieser Draht leitet den Mähroboter auch in Bereiche, in denen der Mähroboter aufgrund der Topografie usw. weniger häufig arbeitet.

HINWEIS: Es können bis zu 2 Führungsdrähte installiert werden.

HINWEIS: Der Führungsdraht darf nicht verzweigt werden.

Bedingungen für die Installation des Führungsdrahts

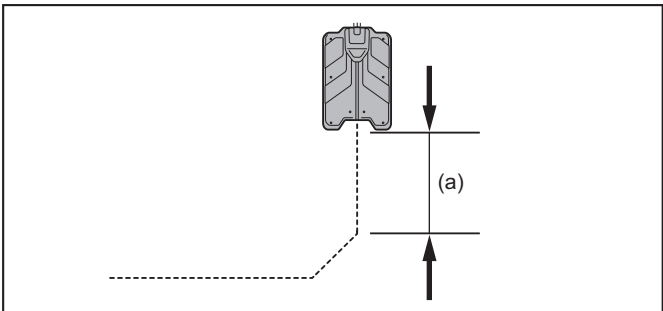
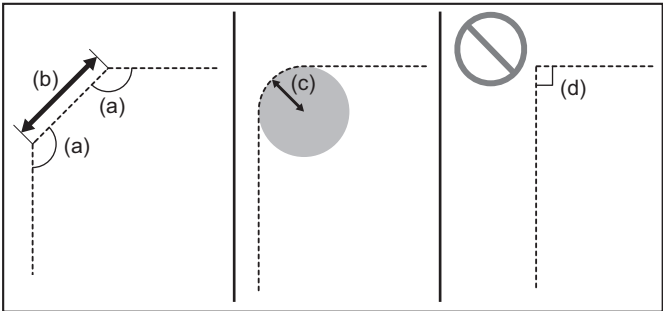
Abbildung	Bedingung
 <p>a) Mindestens 2 m</p>	<p>Verlegen Sie den Führungsdraht, wie in der Abbildung gezeigt, mindestens 2 m gerade von der Ladestation aus. Anderenfalls kann es sein, dass der Mähroboter nicht zur Ladestation zurückkehren kann.</p>
 <p>a) Ca. 135° b) Mindestens 50 cm c) Mindestens 1 m d) Höchstens 90°</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Um ihn in einem Bogen zu verlegen, installieren Sie den Führungsdraht in einem Winkel von ca. 135°. Wenn der Winkel kleiner als 90° ist, kann der Mähroboter eventuell nicht zur Ladestation zurückkehren. - Achten Sie darauf, dass die gerade diagonale Linie mindestens 50 cm lang ist. - Falls der Führungsdraht in einer gebogenen Linie verlegt werden soll, verlegen Sie ihn so, dass der Biegeradius 1 m oder mehr beträgt.

Abbildung	Bedingung
<p>a) Mindestens 100 cm b) Mindestens 50 cm</p>	<p>Die Breite des Arbeitsbereichs sollte mindestens 150 cm oder mehr betragen. Achten Sie darauf, dass der Raum auf der linken Seite des Führungsdrahtes breit ist, da der Mähroboter durch die linke Seite des Führungsdrahtes fährt und zur Ladestation zurückkehrt.</p>
	<p>Stellen Sie sicher, dass der Führungsdraht den Begrenzungsdraht nicht kreuzt.</p>

Installieren des Führungsdrahts

- Durchschneiden Sie die Schleife (Öse), die Sie vorher an der Verbindungsstelle zwischen Begrenzungsdraht und Führungsdraht gebildet haben.
 - ▶ **Abb.14:** 1. Begrenzungsdraht
- Führen Sie den Führungsdraht in die mittlere und die zwei Enden des Begrenzungsdrahts jeweils in die linke und die rechte der drei Öffnungen der mitgelieferten Kupplung ein.
 - ▶ **Abb.15:** 1. Kupplung 2. Begrenzungsdraht 3. Führungsdraht

HINWEIS: Führen Sie alle drei Drähte bis zum Anschlag ein.

- Klemmen Sie die Kupplung mit der Zange zusammen, um die Drähte darin zu fixieren.
 - ▶ **Abb.16**
- Treiben Sie die Pflöcke auf beiden Seiten der Verbindungsstelle mit dem Kunststoffhammer ein.
 - ▶ **Abb.17:** 1. Pflöck

HINWEIS: Achten Sie darauf, dass die Verbindung zwischen dem Führungsdraht und dem Begrenzungsdraht ungefähr 90° beträgt.

- Installieren Sie den Führungsdraht, indem Sie Pflöcke mit dem Kunststoffhammer bis zur Ladestation eintreiben.
 - Treiben Sie die Pflöcke in Abständen von ca. 1 m ein, aber verwenden Sie einen kleineren Abstand, falls der Führungsdraht über dem Boden schwebt.
 - Um ihn in einem Bogen zu verlegen, installieren Sie den Führungsdraht in einem Winkel von ca. 135°.
 - Installieren Sie den Führungsdraht in einer geraden Linie über eine Länge von mindestens 2 m vor der Ladestation.
 - Weitere Informationen zur Installation des Führungsdrahtes finden Sie unter „Bedingungen für die Installation des Führungsdrahts“ (Seite 52).
 - ▶ **Abb.18:** 1. Ladestation 2. Führungsdraht
 - ▶ **Abb.18:** a) Mindestens 2 m b) Ca. 135°

- Nachdem Sie den Führungsdraht bis zur Ladestation installiert haben, führen Sie ihn durch das Loch an der Unterseite des Turms der Ladestation zur Rückseite der Ladestation.
 - ▶ **Abb.19:** 1. Loch 2. Tower

HINWEIS: Schneiden Sie den Führungsdraht so durch, dass er in einer Länge von mindestens 30 cm aus der Rückseite der Ladestation hervorsteht.

- Platzieren und fixieren Sie den Führungsdraht in der Nut in der Mitte des Stationssockels.
 - ▶ **Abb.20:** 1. Nut 2. Stationssockel

- Befestigen Sie ein Verbindungsstück an der Spitze des Führungsdrahts.

HINWEIS: Siehe Seite 52 für das Verfahren zum Befestigen des Steckers.

- Um einen zweiten Führungsdraht zu installieren, wiederholen Sie die Schritte 1 bis 8.

HINWEIS: Einzelheiten zur Verbindung mit der Ladestation finden Sie unter „Verbinden der Drähte mit der Ladestation“ (Seite 54).

Verlängern eines Drahts

Um einen Draht zu verlängern, verwenden Sie eine mitgelieferte Kupplung, um die zwei Drähte miteinander zu verbinden.

1. Führen Sie die Drähte jeweils in die linke und die rechte der drei Öffnungen der mitgelieferten Kupplung ein.

► **Abb.21:** 1. Kupplung 2. Draht

HINWEIS: Führen Sie beide Drähte bis zum Anschlag ein.

HINWEIS: Eine Drahtverlängerung ist zwar möglich, indem die zwei Drähte in beliebige zwei der drei Öffnungen eingeführt werden, aber die Verwendung der linken und rechten Öffnung wird empfohlen, um eine gerade Verlängerung zu gewährleisten.

2. Klemmen Sie die Kupplung mit der Zange zusammen, um die Drähte darin zu fixieren.

► **Abb.22**

Sichern der Ladestation

Vergewissern Sie sich, dass das Cabtire-Kabel bis zur Ladestation reicht, und sichern Sie es dann mit den Schraubpflocken (8 Stk) mit Hilfe des Inbusschlüssel 6.

► **Abb.23:** 1. Inbusschlüssel 6 2. Schraubpflock (zur Befestigung der Ladestation) (8 Stk)

Verbinden der Drähte mit der Ladestation

Nachdem Sie die Installation der Drähte abgeschlossen haben, verbinden Sie Begrenzungsdraht, Führungsdraht und Cabtire-Kabel mit der Ladestation.

Verbinden des Begrenzungsdrahts

1. Öffnen Sie die Anschlussabdeckung, und entfernen Sie die Drahtabdeckung der Ladestation.

► **Abb.24:** 1. Anschlussabdeckung 2. Drahtabdeckung

2. Stellen Sie sich hinter der Ladestation auf, und führen Sie den von links kommenden Begrenzungsdraht von unten durch den Haken auf der linken Seite (3 Haken).

► **Abb.25:** 1. Von links kommender Begrenzungsdraht 2. Haken auf der linken Seite (3 Stellen)

3. Führen Sie das Verbindungsstück an der Drahtspitze in Anschluss R ein.

► **Abb.26:** 1. Anschluss R 2. Verbindungsstück des von links kommenden Begrenzungsdrahts

ANMERKUNG: Um zu verhindern, dass der Stecker verformt oder beschädigt wird, schließen Sie ihn gerade an, ohne ihn zu kippen.

4. Führen Sie auf gleiche Weise den von rechts kommenden Begrenzungsdraht der Reihe nach von unten durch die Haken auf der rechten Seite (3 Stellen), und führen Sie dann das Verbindungsstück in Anschluss L ein.

► **Abb.27:** 1. Anschluss L 2. Verbindungsstück des von rechts kommenden Begrenzungsdrahts 3. Haken auf der rechten Seite (3 Stellen)

ANMERKUNG: Überprüfen Sie, dass die Begrenzungsdrähte mit den richtigen Anschlüssen verbunden sind. Wenn die Begrenzungsdrähte mit den falschen Anschlüssen verbunden werden, kann der Mähroboter den Arbeitsbereich nicht erkennen.

► **Abb.28:** 1. Begrenzungsdraht 2. Arbeitsbereich

Verbinden des Führungsdrahts

Führen Sie den Führungsdraht durch die Haken auf der rechten oder linken Seite (2 Stellen), und befestigen Sie das Verbindungsstück an der Drahtspitze an Anschluss G1 oder G2.

ANMERKUNG: Um zu verhindern, dass der Stecker verformt oder beschädigt wird, schließen Sie ihn gerade an, ohne ihn zu kippen.

HINWEIS: Das Verbindungsstück des Führungsdrahts kann wahlweise an Anschluss G1 oder G2 befestigt werden.

► **Abb.29:** 1. Verbindungsstück des Führungsdrahts 2. Anschluss G2 3. Haken auf der rechten Seite (2 Stellen) 4. Kerbe (Führungsdraht nicht hier durchführen)

HINWEIS: Wenn ein zweiter Führungsdraht vorhanden ist, verbinden Sie diesen anhand des gleichen Verfahrens mit dem offenen Anschluss G1 oder G2.

Anschließen des Cabtire-Kabels

1. Schließen Sie den Stecker des Cabtire-Kabels an die Buchse an.

► **Abb.30:** 1. Buchse 2. Stecker des Cabtire-Kabels

ANMERKUNG: Um zu verhindern, dass der Stecker verformt oder beschädigt wird, schließen Sie ihn gerade an, ohne ihn zu kippen.

2. Führen Sie das Cabtire-Kabel der Reihe nach von oben durch die mittleren Haken (drei Stellen).

► **Abb.31:** 1. Mittlere Haken (3 Stellen)

3. Bringen Sie die Drahtabdeckung an.

• Führen Sie das Cabtire-Kabel durch die Kerbe in der Drahtabdeckung.

► **Abb.32:** 1. Drahtabdeckung 2. Kerbe

4. Schließen Sie die Anschlussabdeckung, und schließen Sie dann den Netzstecker des Netzteils an eine Netzsteckdose an.

► **Abb.33:** 1. Anschlussabdeckung

5. Prüfen Sie nach, dass die Stationsanzeige grün aufleuchtet.

• Wenn der Begrenzungsdraht ordnungsgemäß verbunden ist, leuchtet die Stationsanzeige grün auf.

• Wenn eine fehlerhafte Verbindung vorliegt, blinkt die Stationsanzeige rot. Beseitigen Sie Mängel beim Verbindungsteil der Ladestation oder bei jedem Draht, und überprüfen Sie die Stationsanzeige dann erneut.

► **Abb.34:** 1. Stationsanzeige

Aufladen des Mähroboters

1. Drücken Sie die „I“-Seite des Ein-/Aus-Schalters des Mähroboters, um die Stromversorgung einzuschalten.

► **Abb.35**

HINWEIS: Zum Aufladen des Mähroboters muss die Stromversorgung eingeschaltet werden.

2. Docken Sie den Mähroboter an der Ladestation an.

► **Abb.36**

HINWEIS: Wenn das Aufladen beginnt, blinkt die LED des Mähroboters grün. Nach beendetem Aufladen erlischt die LED.

Ersteinstellung

HINWEIS: Ziehen Sie vor der Verwendung die Schutzfolie vom Steuerteil ab.

Beim ersten Einschalten des Mähroboters erscheint der unten abgebildete Ersteinstellungsbildschirm auf dem Display. Geben Sie die Anzeigesprache, Datum und Uhrzeit, den Mähbereich und den PIN-Code ein.

1. Drücken Sie die STOP-Taste des Mähroboters, und öffnen Sie die Displayabdeckung.

► **Abb.37:** 1. Displayabdeckung 2. STOP-Taste

2. Wählen Sie die zu benutzende Sprache mit den Tasten / aus, und drücken Sie die Taste .

► **Abb.38**

3. Wählen Sie die gewünschten Anzeigeformate für Datum und Uhrzeit mit den Tasten / / / aus.

4. Wählen Sie [Next (Weiter)] mit den Tasten / / / , und drücken Sie die Taste .

► **Abb.39**

5. Betätigen Sie die Tasten / / / zur Auswahl des Elements, und geben Sie Datum und Uhrzeit durch Betätigen der Tasten **0** bis **9** ein.

6. Wählen Sie [Verify (Überprüfen)] mit den Tasten / / / , und drücken Sie die Taste .

► **Abb.40**

7. Wählen Sie die Fläche des Mähbereichs mit den Tasten / aus, und drücken Sie dann die -Taste.

► **Abb.41**

8. Betätigen Sie die Tasten **0** bis **9** zur Eingabe des PIN-Codes.

► **Abb.42**

9. Geben Sie den PIN-Code zur Bestätigung erneut ein.

► **Abb.43**

HINWEIS: Notieren Sie sich den PIN-Code, und bewahren Sie ihn an einem sicheren Ort auf, damit Sie ihn nicht vergessen können.

Überprüfen der Drahtinstallation

Überprüfen des Verlassens der Ladestation

[Startmenü] > [Main menu (Hauptmenü)] > [Navigation preferences (Navigationsvoreinstellungen)] > [Mower departing points (Mäher-Ausgangspunkte)]

Führen Sie das nachstehende Verfahren aus, und überprüfen Sie, dass der Mähroboter die Ladestation verlässt. Beim Verlassen speichert der Mähroboter die Stärke des Magnetfelds der Ladestation, um ein ordnungsgemäßes Andocken zu ermöglichen.

ANMERKUNG: Überprüfen Sie nach der Installation der Drähte unbedingt das Verlassen. Anderenfalls kann es vorkommen, dass der Mähroboter mit niedriger Geschwindigkeit auf dem Führungsdraht navigiert oder dass er nicht mit niedriger Geschwindigkeit auf der Ladestation navigiert.

ANMERKUNG: Docken Sie den Mähroboter an der Ladestation an, bevor Sie die Ausgangsmethode festlegen.

1. Drücken Sie die -Taste auf dem Bedienfeld.

Das [Main menu (Hauptmenü)] wird angezeigt.

2. Wählen Sie [Navigation preferences (Navigationsvoreinstellungen)] auf dem Display mit den Tasten / , und drücken Sie die Taste .

Das Untermenü wird angezeigt.

3. Wählen Sie [Mower departing points (Mäher-Ausgangspunkte)] aus.

Der Menüauswahl-Bildschirm wird angezeigt.

4. Wählen Sie mit den Tasten / die Profilvernummer der Ausgangsmethode, die Sie einstellen möchten, und drücken Sie die Taste .

► **Abb.44**

Das Optionsmenü wird angezeigt.

5. Verwenden Sie die Tastatur, um die gewünschten Bedingungen in die Optionsformat-Felder einzugeben, die auf dem Bildschirm angezeigt werden.

Option	Details
Wire to trace: (Fahrt an Kabel:)	Wählen Sie den Typ des Drahts aus, den der Mähroboter nach Verlassen der Ladestation verfolgen soll. Betätigen Sie die Tasten / , um den gewünschten Drahttyp anzuzeigen. Wählen Sie [-----] aus, wenn der Mähroboter die Ladestation direkt verlassen soll, ohne einen bestimmten Draht zu verfolgen.
Departure position: (Ausgangsposition:)	Geben Sie die Distanz ein, die der Mähroboter von der Station zurücklegen soll, bevor er mit der Mäharbeit beginnt. Sie können eine Distanz zwischen 0 und 800 m eingeben.
Probability (Wahrscheinlichkeit)	Geben Sie die Wahrscheinlichkeit der Ausführung des eingestellten Profils als Prozentwert ein.

► **Abb.45:** 1. Größter Wahrscheinlichkeitswert, der eingegeben werden kann

HINWEIS: Der größte Wahrscheinlichkeitswert, der eingegeben werden kann, wird links neben dem Eingabebereich jedes Profils angezeigt. Geben Sie einen Wert ein, der kleiner als der Höchstwert ist. Wenn Sie einen Wert eingeben, der den zulässigen Wert überschreitet, wird er durch den Höchstwert ersetzt.

6. Wählen Sie [Test] aus, und führen Sie den Testvorgang aus, bevor Sie die Einstellungen registrieren.

Der Mähroboter fährt entlang des ausgewählten Drahtes.

Der Mähroboter hält automatisch an, nachdem die von Ihnen eingegebene Strecke zurückgelegt wurde.

HINWEIS: Die Bestätigung ist abgeschlossen, falls der Mähroboter von der Ladestation abfährt und an der vorgesehenen Stelle anhält.

7. Drücken Sie die STOP-Taste.

Die Displayabdeckung öffnet sich.

8. Wählen Sie [Yes (Ja)], um die Registrierung vorzunehmen, oder [Nein], um die Registrierung abzubrechen, wenn der Bestätigungsbildschirm mit der Frage angezeigt wird, ob die Testlauf-Ausgangsmethode registriert werden soll.

Falls Sie [Nein] wählen, müssen Sie die Einstellung noch einmal von vorne beginnen.

Überprüfen der Installation des Begrenzungsdrahts

Überprüfen Sie, dass der Begrenzungsdraht korrekt installiert wurde.

1. Halten Sie den Griff des Mähroboters, und bewegen Sie den Mähroboter von Hand, bis er auf den Begrenzungsdraht zeigt.

► **Abb.46:** 1. Begrenzungsdraht

2. Drücken Sie die STOP-Taste.

Die Displayabdeckung öffnet sich.

3. Drücken Sie die Taste , wählen Sie [Auto mowing (Automatisches Mähen)], und drücken Sie die Taste .

4. Schließen Sie die Displayabdeckung.

Der Mähroboter startet den Mähvorgang und fährt zum Begrenzungsdraht.

5. Prüfen Sie nach, dass der Mähroboter am Begrenzungsdraht die Richtung wechselt und mit der Mähnavigation fortfährt.

► **Abb.47:** 1. Begrenzungsdraht

6. Drücken Sie die STOP-Taste.

Der Mähroboter hält an.

7. Schalten Sie den Ein-/Aus-Schalter des Mähroboters aus, tragen Sie ihn an einen anderen Ort, und schalten Sie dann den Schalter ein. Prüfen Sie nach, dass der Mähroboter auch an anderen Stellen des Begrenzungsdrahts auf ähnliche Weise arbeitet.

Zurückführen des Mähroboters zur Ladestation

[Startmenü] > [Park (Parken)] > [Stay at charging station (An Ladestation bleiben)]

Dieses Verfahren ist nicht erforderlich, wenn ein Führungsdraht installiert ist. Fahren Sie mit [Überprüfen der Installation des Führungsdrahts] fort. Führen Sie dieses Verfahren aus, wenn der Mähroboter verwendet wird, ohne einen Führungsdraht zu installieren.

Führen Sie den Mähroboter zur Ladestation zurück.

HINWEIS: Standardmäßig sucht der Mähroboter bevorzugt nach Signalen vom Führungsdraht und kehrt entsprechend den Signalen des Führungsdrahtes zur Ladestation zurück. Selbst wenn sich kein Führungsdraht in Ihrem Arbeitsbereich befindet, sucht der Mähroboter zunächst eine voreingestellte vorrangige Suchzeit lang kontinuierlich nach Signalen vom Führungsdraht. Nachdem die vorrangige Suchzeit abgelaufen ist, sucht der Mähroboter nach Signalen des Begrenzungsdrahtes und kehrt entsprechend den Signalen des Begrenzungsdrahtes zur Ladestation zurück. Falls Sie den Führungsdraht nicht ablegen wollen, empfehlen wir, die vorrangige Suchzeit für den Führungsdraht zu ändern. Einzelheiten finden Sie in der Betriebsanleitung unter „Einstellen des aktiven Suchzeitraums für Führungssignal“.

1. Drücken Sie die -Taste auf dem Bedienfeld.

Das Untermenü wird angezeigt.

► **Abb.48**

2. Wählen Sie [Stay at charging station (An Ladestation bleiben)] aus.

Nach Drücken der -Taste wird die Meldung [Close the display cover to return to the charging station. (Displayabdeckung schließen, damit Rückkehr zur Ladest. möglich ist.)] angezeigt.

3. Schließen Sie die Akkuabdeckung.

Prüfen Sie nach, dass der Mähroboter zur Ladestation zurückkehrt.

Überprüfen der Installation des Führungsdrahts

Überprüfen Sie, dass der Führungsdraht korrekt installiert wurde.

1. Halten Sie bei ausgeschalteter Stromversorgung den Griff des Mähroboters, und bewegen Sie den Mähroboter von Hand, bis er auf den Führungsdraht zeigt.

► **Abb.49:** 1. Führungsdraht

2. Drücken Sie die STOP-Taste.

Die Displayabdeckung öffnet sich.

3. Drücken Sie die Taste , wählen Sie [Stay at charging station (An Ladestation bleiben)], und drücken Sie die Taste .

4. Schließen Sie die Displayabdeckung.

Der Mähroboter startet die Mähnavigation auf den Führungsdraht zu.

5. Prüfen Sie nach, dass der Mähroboter in der Nähe des Führungsdrahts die Richtung wechselt, am Führungsdraht entlang bis zur Ladestation navigiert und dort andockt.

HINWEIS: Nachdem der Mähroboter den Führungsdraht erkannt hat, fährt er entlang der linken Seite des Führungsdrahts.

Damit sind die Überprüfungen von Installation und Betrieb abgeschlossen. Detaillierte Informationen zur Verwendung dieses Produkts finden Sie in dessen Betriebsanleitung.

BEISPIELFÄLLE

Es folgen mehrere Beispiele von Installationen und Einstellungen im Einsatz.

Bei den in den Abbildungen gezeigten Details handelt es sich lediglich um Beispiele, die verschiedene Dimensionen des Einsatzes aufzeigen, in denen der jeweilige Fall am besten geeignet ist. Passen Sie die Anordnung Ihren Vorstellungen optimal an.

Gartenbereich für Anwohner

Ein gemütlicher Innenhof oder ein kleiner quadratischer Garten hinter Ihrem Haus, der von einem kleinen Zaun und Garten- und Fußwegen umgeben ist.

► **Abb.50:** 1. Ladestation 2. Begrenzungsdraht 3. Führungsdraht

Praktische Anleitung

Fläche des Mähbereichs	500 m ²
Wöchentliche Arbeitstage und -stunden	6 Stunden an 6 Tagen der Woche 12 Stunden an 3 Tagen der Woche
Ausgangsmethode von Station [Ausführungspriorität (%)]	Der Mähroboter verlässt die Ladestation direkt bei [100 %]. Siehe Mäher-Ausgangspunkt „A“ in der Abbildung.
Müssen Einstellungen für Unterbereich vorgenommen werden?	Nein
Tipps zu Installationen und Einstellungen	Platzieren Sie die Ladestation am nahen Ende der Mittellinie, die den Mähbereich in zwei gleichgroße Bereiche unterteilt, einen oberen und einen unteren. Installieren Sie einen Führungsdraht entlang der Mittellinie, die den Mähbereich in zwei gleichgroße Bereiche unterteilt, einen oberen und einen unteren.

Hausgarten mit separatem Bereich für Mäharbeit

Ein weit offener Vorgarten umgibt das Haus auf zwei Seiten mit einer kleinen separaten Rasenfläche neben einem bepflanzten Gartenbereich oder Gemüsebeet.

► **Abb.51:** 1. Hauptbereich 2. Unterbereich 3. Ladestation 4. Begrenzungsdraht 5. Führungsdraht

Praktische Anleitung

Fläche des Mähbereichs	Hauptbereich	1.000 m ²
	Unterbereich	400 m ²
Wöchentliche Arbeitstage und -stunden	Hauptbereich	14 Stunden an 5 Tagen der Woche
	Unterbereich	12 Stunden an 2 Tagen der Woche
Ausgangsmethode von Station [Ausführungspriorität (%)]	Hauptbereich	Der Mähroboter verlässt die Ladestation direkt bei [70 %]. Siehe Mäher-Ausgangspunkt „A“ in der Abbildung. Der Mähroboter verlässt die Ladestation in Richtung des fernen Endes des Hauptgartens und startet den Mähvorgang ab dem Endbereich des Führungsdrahts bei [30 %]. Siehe Mäher-Ausgangspunkt „B“ in der Abbildung.
	Unterbereich	Bewegen Sie den Mähroboter im Voraus von Hand vom Hauptbereich zum Unterbereich. Beginnen Sie dann mit dem manuellen Mähen. Einzelheiten hierzu finden Sie im Abschnitt „Mähen ohne automatisches Aufladen“ in der Betriebsanleitung.
Müssen Einstellungen für Unterbereich vorgenommen werden?	Ja	
Tipps zu Installationen und Einstellungen	Platzieren Sie die Ladestation in der Mitte der vorderen Begrenzung des Hauptgartens. Installieren Sie einen Führungsdraht entlang der Mittellinie, die den Hauptbereich in zwei gleichgroße Bereiche unterteilt, einen linken und einen rechten.	

Gras- und Rasenflächen auf kleinen Hügeln

Eine Hügellandschaft mit einem grünen Rasen in einem Park, auf einem Golfkurs o. Ä. Der Rasen wächst mit unterschiedlichen Höhen- und Schattenbedingungen auf einem oder mehreren sanften oder steilen Hängen mit Sand- und Wassermerkmalen.

► **Abb.52:** 1. Ladestation 2. Begrenzungsdraht 3. Führungsdraht

Praktische Anleitung

Fläche des Mähbereichs	2.500 m ²
Wöchentliche Arbeitstage und -stunden	24 Stunden an 7 Tagen der Woche
Ausgangsmethode von Station [Ausführungspriorität (%)]	Der Mähroboter verlässt die Ladestation direkt bei [40 %]. Siehe Mäher-Ausgangspunkt „A“ in der Abbildung.
	Der Mähroboter verlässt die Ladestation in Richtung eines Endes einer ebenen Rasenfläche auf dem Hügel und startet den Mähvorgang ab dem Endbereich des Führungsdrahts bei [30 %]. Siehe Mäher-Ausgangspunkt „B“ in der Abbildung.
	Der Mähroboter verlässt die Ladestation in Richtung des fernen Endes einer leicht abwärts geneigten Rasenfläche und startet den Mähvorgang ab dem Endbereich des Führungsdrahts bei [30 %]. Siehe Mäher-Ausgangspunkt „C“ in der Abbildung.
Müssen Einstellungen für Unterbereich vorgenommen werden?	Nein
Tipps zu Installationen und Einstellungen	Platzieren Sie die Ladestation an einem Ende der Mittellinie, die die ebene Rasenfläche auf dem Hügel in zwei gleichgroße Bereiche unterteilt, einen linken und einen rechten.
	Installieren Sie zwei Führungsdrähte entlang der Mittellinie, die den Mähbereich in zwei gleichgroße Bereiche unterteilt, einen oberen und einen unteren. Einen in Richtung des einen Endes einer ebenen Rasenfläche auf dem Hügel, den anderen in Richtung des fernen Endes einer leicht abwärts geneigten Rasenfläche.
	Achten Sie unbedingt darauf, einen Begrenzungsdraht auf nahezu ebenen oder möglichst wenig geneigten Flächen zu installieren.
	Verlegen Sie einen Führungsdraht diagonal über einen Hang, da dies dem Mähroboter das Erklimmen des Hangs erleichtert.

Gut entworfener Garten mit mehreren Stellen, die beim Mähen schwer zu erreichen sind

Ein vollständig umzäunter, anspruchsvoller Gartenbereich, der ein großes Wohnhaus, Wassermerkmale und eine wilde Sammlung von Pflanzen und Objekten enthält. Die gut entworfene Landschaft trägt dazu bei, den Garten schön intakt zu halten, erzeugt aber isolierte Stellen für die Rasenpflege.

► **Abb.53:** 1. Ladestation 2. Begrenzungsdraht 3. Führungsdraht

Praktische Anleitung

Fläche des Mähbereichs	2.500 m ²
Wöchentliche Arbeitstage und -stunden	24 Stunden an 7 Tagen der Woche
Ausgangsmethode von Station [Ausführungspriorität (%)]	Der Mähroboter verlässt die Ladestation direkt bei [30 %]. Siehe Mäher-Ausgangspunkt „A“ in der Abbildung. Der Mäher verlässt die Ladestation in Richtung des Endes der nahen Seite des Arbeitsbereichs und startet den Mähvorgang etwa zwei Schritte vor dem Endbereich des Führungsdrahts bei [20 %]. Siehe Mäher-Ausgangspunkt „B“ in der Abbildung. Der Mäher verlässt die Ladestation in Richtung der weit entfernten Ecke des Arbeitsbereichs und startet den Mähvorgang etwa am Mittelpunkt der Länge des Führungsdrahts bei [30 %]. Siehe Mäher-Ausgangspunkt „C“ in der Abbildung. Der Mäher verlässt die Ladestation in Richtung der weit entfernten Ecke des Arbeitsbereichs und startet den Mähvorgang etwa zwei Schritte vor dem Endbereich des Führungsdrahts bei [20 %]. Siehe Mäher-Ausgangspunkt „D“ in der Abbildung.
Müssen Einstellungen für Unterbereich vorgenommen werden?	Nein
Tipps zu Installationen und Einstellungen	Platzieren Sie die Ladestation zum Schutz der Landschaft und für bequemen Zugang zur Stromversorgung hinter dem Haus. Installieren Sie zwei Führungsdrähte, um den Mähroboter zu zwei der am schwersten zugänglichen Mähbereiche im Garten zu führen. Einen Draht in Richtung des nahen Endes des Gartens, der sich zwischen zwei Gartenobjekten erstreckt, den anderen Draht in Richtung der weit entfernten Ecke des Gartens, der sich zwischen dem Stellplatz und den Pflanzen erstreckt. Achten Sie unbedingt darauf, zwei Führungsdrähte in einem bestimmten Abstand von einem Begrenzungsdraht zu verlegen, um eine negative Auswirkung auf die Roboternavigation zu vermeiden.

Ein offener, formeller Garten, der durch Hecken, Wildpflanzen, Gartenwege und Gartenobjekte in unsymmetrische Abschnitte unterteilt wird

Eingebettet in die Mitte eines mit vielen Pflanzen und Bäumen gefüllten Waldstücks, hat ein Gewerbegebiet freie Sicht auf den Hinterhofgarten, der grob in drei Rasenflächen von unterschiedlicher Größe und Dimension unterteilt ist.

► **Abb.54:** 1. Ladestation 2. Begrenzungsdraht 3. Führungsdraht

Praktische Anleitung

Fläche des Mähbereichs	1.500 m ² (Flächenaufteilungsverhältnis: ca. 55/30/15)
Wöchentliche Arbeitstage und -stunden	14 Stunden an 7 Tagen der Woche 24 Stunden an 4 Tagen der Woche
Ausgangsmethode von Station [Ausführungspriorität (%)]	Bestimmen Sie die Ausführungsprioritäten für die Mäharbeit proportional zu den Größen der drei Bereiche. Der Mähroboter verlässt die Ladestation direkt bei [55 %]. Siehe Mäher-Ausgangspunkt „A“ in der Abbildung. Der Mähroboter verlässt die Ladestation in Richtung des fernen Endes des zweitgrößten Arbeitsbereichs und startet den Mähvorgang ab dem Endbereich des Führungsdrahts bei [30 %]. Siehe Mäher-Ausgangspunkt „B“ in der Abbildung. Der Mähroboter verlässt die Ladestation in Richtung des fernen Endes des drittgrößten Arbeitsbereichs und startet den Mähvorgang ab dem Endbereich des Führungsdrahts bei [15 %]. Siehe Mäher-Ausgangspunkt „C“ in der Abbildung.
Müssen Einstellungen für Unterbereich vorgenommen werden?	Nein
Tipps zu Installationen und Einstellungen	Platzieren Sie die Ladestation am nahen Ende der Mittellinie, die den größten Mähbereich in zwei gleichgroße Bereiche unterteilt, einen linken und einen rechten. Installieren Sie einen Führungsdraht entlang der Mittellinie, die den zweitgrößten Mähbereich in zwei gleichgroße Bereiche unterteilt, einen linken und einen rechten. Installieren Sie einen Führungsdraht entlang der Mittellinie, die den drittgrößten Mähbereich in zwei gleichgroße Bereiche unterteilt, einen linken und einen rechten.

Introduzione

Il presente manuale è la Guida alla configurazione del Robot rasaerba. Il presente manuale descrive le procedure per l'installazione della stazione di ricarica, del filo perimetrale e del filo guida, nonché per l'impostazione iniziale del Robot rasaerba. Accertarsi di leggere le Istruzioni per l'uso di questo prodotto relativamente alle precauzioni per l'uso.

Informazioni sul Robot rasaerba

Il Robot rasaerba esegue automaticamente il laborioso taglio dell'erba dei prati. Questo prodotto comprende i componenti principali seguenti.

- **Robot rasaerba**
Questa è l'unità principale che taglia il prato. Viene caricata mediante la stazione di ricarica e taglia automaticamente il prato all'interno dell'area di lavoro.
- **Stazione di ricarica**
Questo componente carica il Robot rasaerba e fa fluire i segnali nel filo perimetrale e nel filo guida.
- **Filo perimetrale**
Questo filo viene installato intorno al lato più esterno dell'area di lavoro. Consente al Robot rasaerba di riconoscere l'area di lavoro in cui deve tagliare il prato.
- **Filo guida**
Questo filo conduce il Robot rasaerba alla stazione di ricarica. Questo filo, inoltre, guida il rasaerba in aree in cui quest'ultimo lavora con minor frequenza, a causa di motivi topografici, e così via.
(L'installazione del filo guida è opzionale.)

► **Fig.1:** 1. Robot rasaerba 2. Stazione di ricarica 3. Filo perimetrale 4. Filo guida

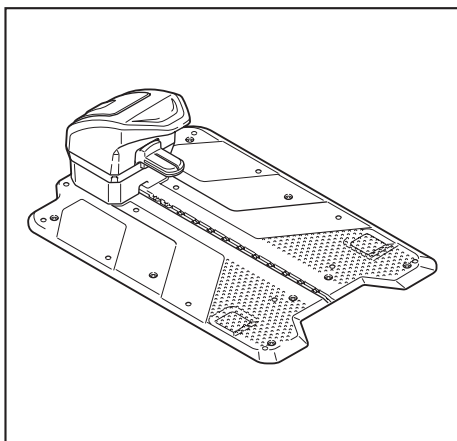
NOTA: Si consiglia di realizzare un disegno di installazione dell'area di lavoro come nella figura illustrata sopra, prima di eseguire il lavoro di installazione del filo.

Descrizione dei manuali

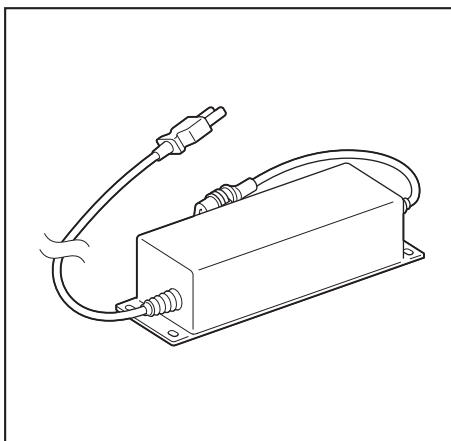
- **Guida alla configurazione**
Questo manuale descrive le procedure per l'installazione della stazione di ricarica, del filo perimetrale e del filo guida, nonché per l'impostazione iniziale del Robot rasaerba.
- **Istruzioni per l'uso di questo prodotto**
Questo manuale descrive le funzioni principali, le precauzioni di sicurezza, le varie impostazioni e la manutenzione del Robot rasaerba.

Verifica dei contenuti nella confezione

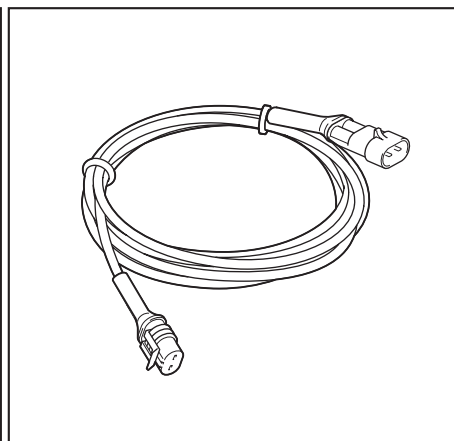
Stazione di ricarica



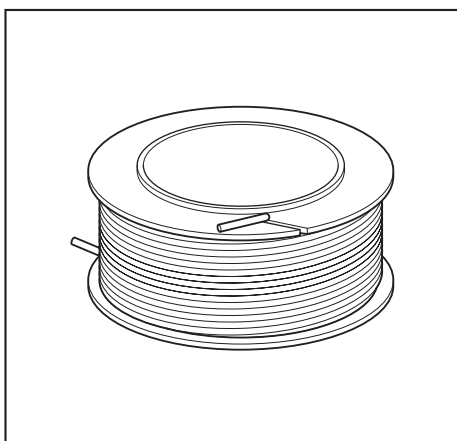
Alimentatore CA
(La forma della spina dell'alimentatore CA varia a seconda della nazione.)



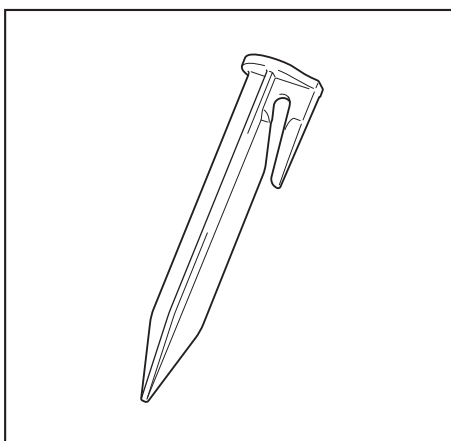
Cavo elettrico "cattire"



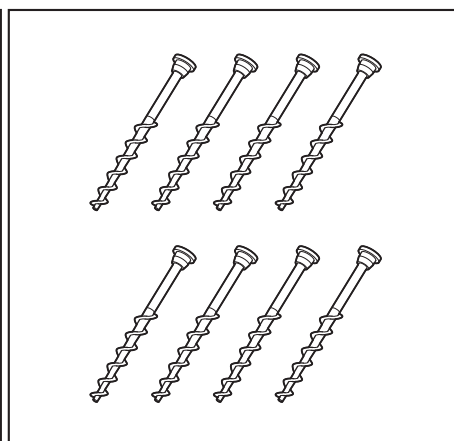
Cavo elettrico (150 m)



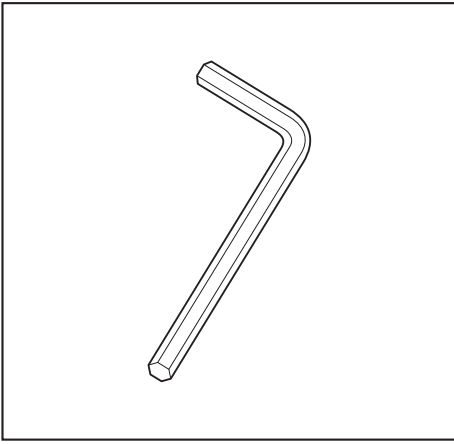
Picchetto (per fissare i cavi elettrici) 150 pz



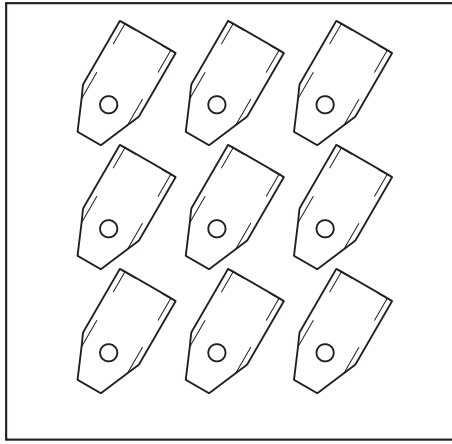
Picchetto a vite (per fissare la stazione di ricarica) (8 pz)



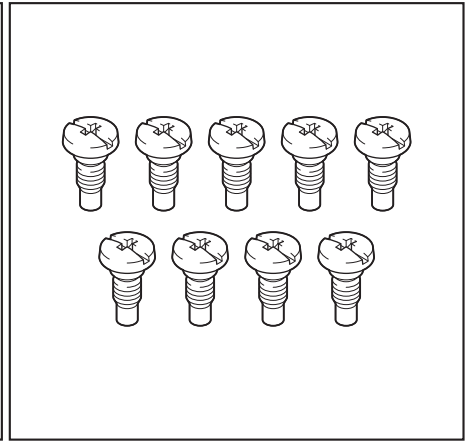
Chiave esagonale 6 (1 pz)



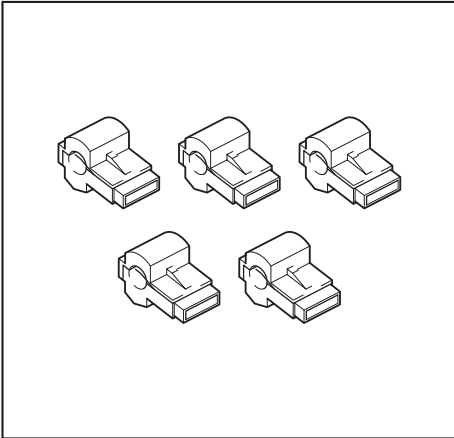
Lama del rasaerba
(in totale 12 pz.: 3 pz. vanno installati, 9 pz. come ricambi)



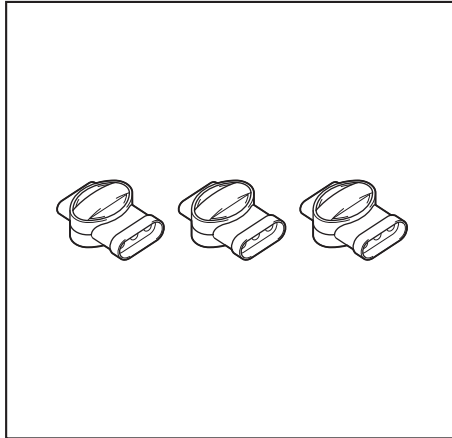
Vite (per il fissaggio delle lame del rasaerba)
(in totale 12 pz.: 3 pz. vanno installati, 9 pz. come ricambi)



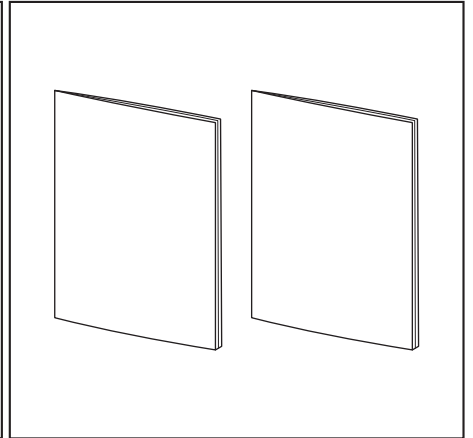
Connettore (5 pz)



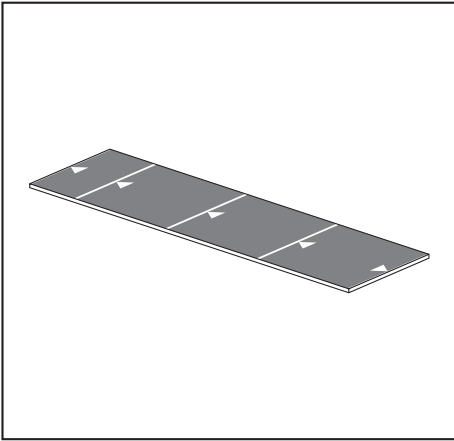
Accoppiatore (3 pz)



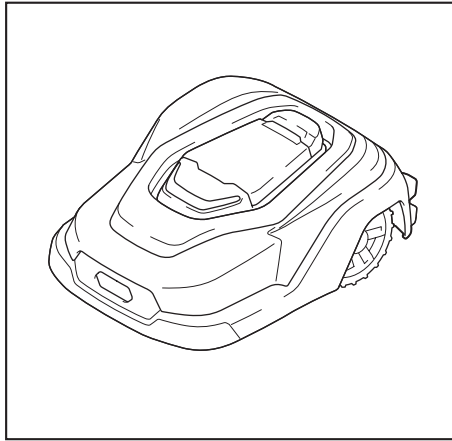
Istruzioni per l'uso
Guida alla configurazione



Calibro di misurazione (ritagiarlo per staccarlo dall'imballaggio seguendo la fustellatura)

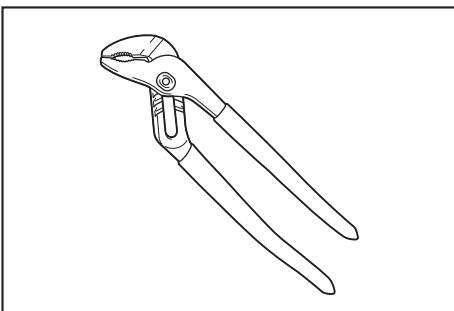


Robot rasaerba

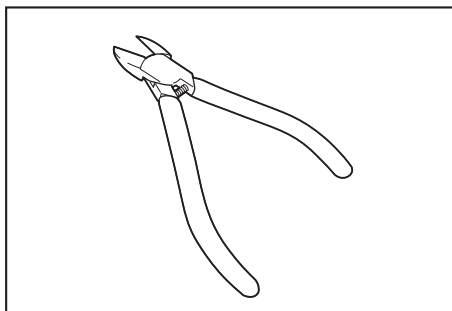


Strumenti necessari per l'installazione

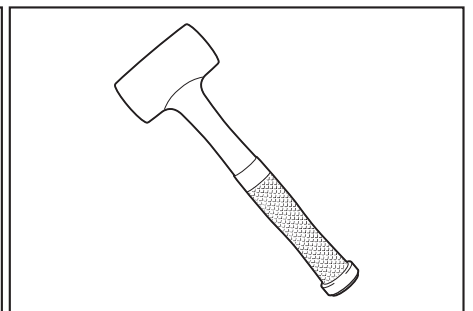
Pinza regolabile



Tronchese



Martello di plastica



Trasporto del Robot rasaerba

⚠AVVERTIMENTO: Accertarsi che l'Interruttore di accensione del Robot rasaerba sia disattivato.

⚠AVVERTIMENTO: Quando si intende trasportare il Robot rasaerba, afferrarlo esclusivamente per l'impugnatura.

⚠AVVERTIMENTO: Non afferrare il Robot rasaerba con le lame del rasaerba rivolte verso di sé.

⚠AVVERTIMENTO: Non far funzionare il Robot rasaerba mentre altre persone lo stanno toccando.

1. Qualora il Robot rasaerba sia in funzione, premere il pulsante "STOP".

Lo sportellino del display si apre, e il Robot rasaerba si arresta.

2. Chiudere lo sportellino del display e premere il lato O dell'interruttore di accensione.

3. Afferrare l'impugnatura e sollevare il Robot rasaerba.

► **Fig.2:** 1. Impugnatura 2. Interruttore di accensione

Preparazione dell'area di lavoro

Eeguire i preparativi seguenti in modo da non ostacolare il taglio automatico del Robot rasaerba.

- Rimuovere rametti, pietre e altri oggetti di dimensioni relativamente grandi dall'area di lavoro.
- Qualora l'altezza dell'erba superi i 100 mm, tagliarla a tale altezza o a un'altezza inferiore.
- Riempire e appiattare eventuali aree sprofondate o ubicazioni in cui si formino pozze d'acqua.
- Rimuovere la neve, qualora si sia accumulata.

Installazione dell'alimentatore CA

Scegliere un'ubicazione all'ombra ben ventilata, in cui non cadano gocce di pioggia. Posizionare l'alimentatore CA tenendolo a un'altezza pari o superiore a 30 cm dal suolo. Si consiglia di fissare l'alimentatore CA a una parete utilizzando delle viti.

AVVISO: Per evitare che il connettore venga deformato o danneggiato, collegarlo tenendolo diritto, senza inclinarlo.

NOTA: È richiesta una fonte di alimentazione domestica per un'ubicazione all'aperto che non sia esposta alla pioggia.

NOTA: Qualora l'ubicazione di installazione non abbia la forza portante sufficiente, rinforzarla.

NOTA: Dopo aver installato l'alimentatore CA, scollegare la spina di alimentazione dell'alimentatore CA.

NOTA: Non collegare a catena più cavi elettrici "cattire".

► **Fig.3:** 1. Alimentatore CA 2. Cavo elettrico "cattire"

► **Fig.3:** a) 30 cm o più al di sopra del suolo

Ubicazione della stazione di ricarica

La stazione di ricarica carica il Robot rasaerba e fa scorrere i segnali nel filo perimetrale e nel filo guida.

Condizioni di installazione della stazione di ricarica

AVVISO: Non piegare la base della stazione.

- Scegliere un'ubicazione possibilmente in piano in prossimità della fonte di alimentazione (entro $\pm 5^\circ$).
- Scegliere un'ubicazione che sia protetta dalla luce solare diretta.
- Qualora la stazione di ricarica venga posizionata sul prato, l'erba nell'area in cui deve essere posizionata deve essere tagliata corta.
- Deve essere presente uno spazio di almeno 3 m dal lato posteriore della stazione di ricarica.

► **Fig.4:** 1. Base della stazione

► **Fig.4:** a) 5° o meno b) 3 m o più

Come stabilire la posizione della stazione di ricarica

Stabilire la posizione della stazione di ricarica attenendosi alle condizioni di installazione.

NOTA: Non fissare la stazione di ricarica. In questa fase, è necessario solo stabilire la posizione della stazione di ricarica.

Installazione del filo perimetrale

- Il filo perimetrale viene installato intorno al lato più esterno dell'area in cui il Robot rasaerba esegue il lavoro di taglio dell'erba. Installare il filo perimetrale in modo che racchiuda l'area di lavoro in una singola linea ininterrotta, e collegare entrambe le estremità del filo perimetrale alla stazione di ricarica.
- Il Robot rasaerba non funziona correttamente, se il filo perimetrale non viene installato correttamente. Accertarsi di installare il filo perimetrale attenendosi alle istruzioni nel presente manuale.
- Qualora sia presente un oggetto metallico, ad esempio una barra di acciaio sul suolo, l'oggetto metallico interferisce con il segnale ad anello e causa l'arresto.

NOTA: È possibile installare il filo perimetrale in due modi: fissandolo con picchetti o interrandolo nel suolo (fino a 20 cm). Le presenti istruzioni per l'uso illustrano l'installazione utilizzando i picchetti.

Condizioni di installazione del filo perimetrale

È possibile impostare il superamento perimetro del Robot rasaerba tra 20 e 50 cm. Questo manuale descrive le condizioni all'impostazione predefinita (32 cm). Per i dettagli sull'impostazione, fare riferimento al capitolo "Preferenze di spostamento" nelle istruzioni per l'uso.

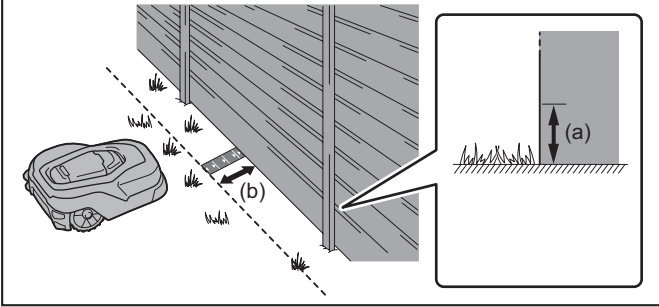
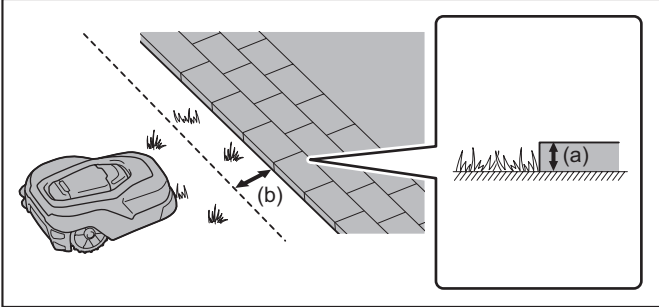
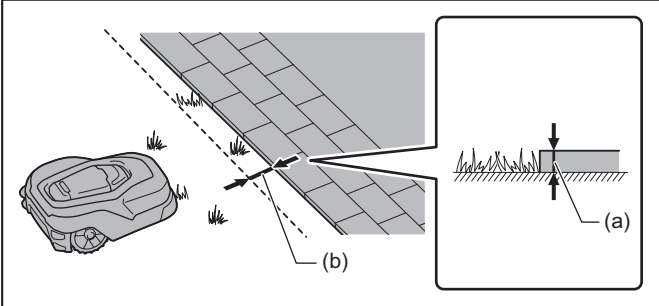
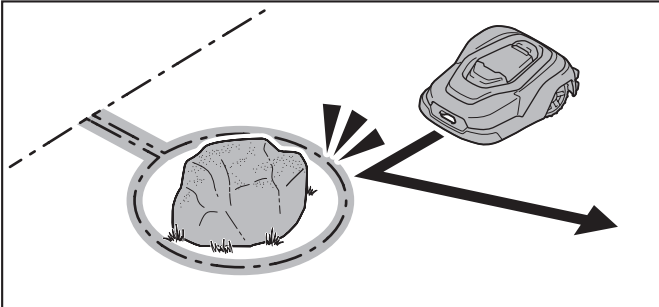
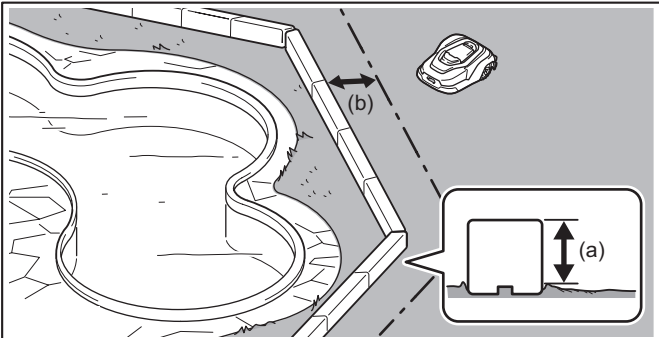
Immagine	Condizione
 <p>a) Almeno 5 cm b) Circa 35 cm</p>	<p>Separare di circa 35 cm da ostacoli con un'altezza di 5 cm o più. (un'area di circa 25 cm dall'ostacolo viene lasciata non tosata). Utilizzare il calibro di misurazione fornito in dotazione per creare una distanza appropriata dagli ostacoli (ritagliare il calibro di misurazione per staccarlo dall'imballaggio seguendo la fustellatura).</p>
 <p>a) Meno di 5 cm b) Circa 30 cm</p>	<p>Separare di circa 30 cm da ostacoli con un'altezza inferiore a 5 cm (un'area di circa 20 cm dall'ostacolo verrà lasciata non tosata).</p>
 <p>a) Meno di 1 cm b) Circa 10 cm</p>	<p>Separare di circa 10 cm da ostacoli con un'altezza inferiore a 1 cm (non viene lasciata alcuna area non tosata).</p>
	<p>Qualora siano presenti aree in cui il Robot rasaerba non debba entrare, oppure ostacoli che il Robot rasaerba non debba incontrare, escludere l'area installando il filo perimetrale intorno a quest'ultima. Per i dettagli, fare riferimento a "Creazione di un'isola" (pagina 65).</p>
 <p>a) Almeno 15 cm b) Almeno 35 cm</p>	<p>Posizionare delle partizioni (ostacoli) con un'altezza di almeno 15 cm intorno alle aree in cui il Robot rasaerba non debba mai entrare. Inoltre, installare il filo perimetrale a una distanza pari o superiore a 35 cm dalla partizione, al fine di evitare il contatto con quest'ultima (un'area di circa 25 cm verrà lasciata non tosata).</p>

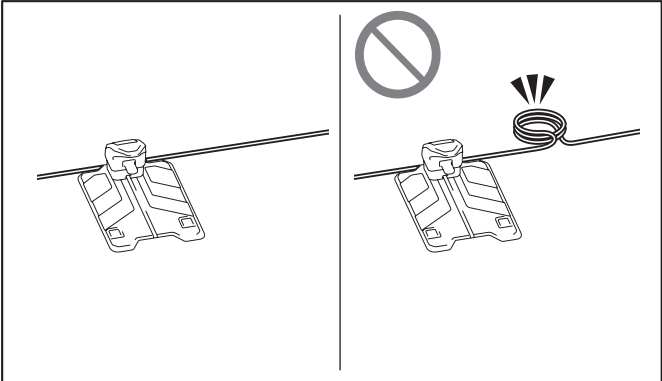
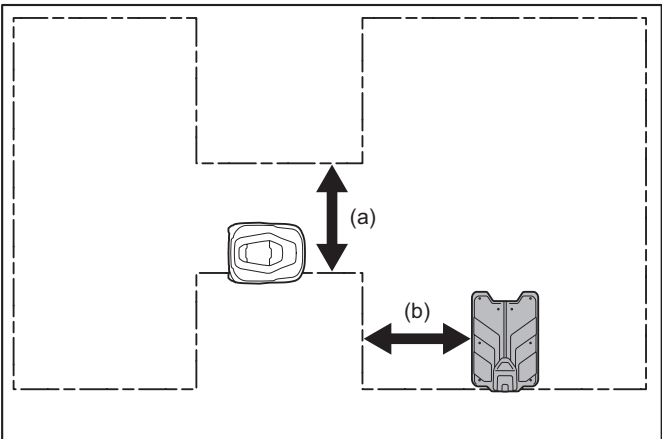
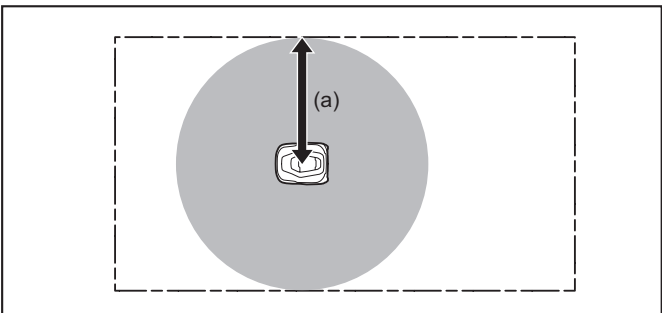
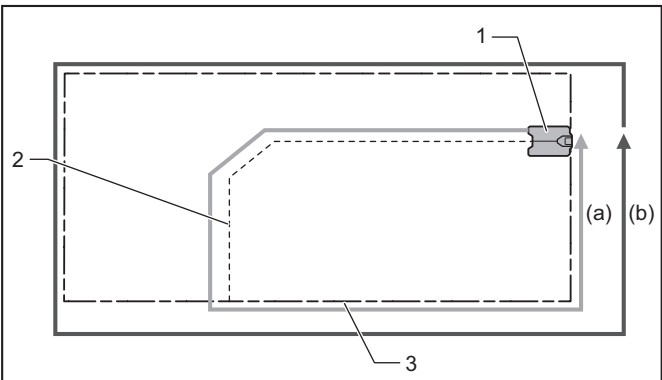
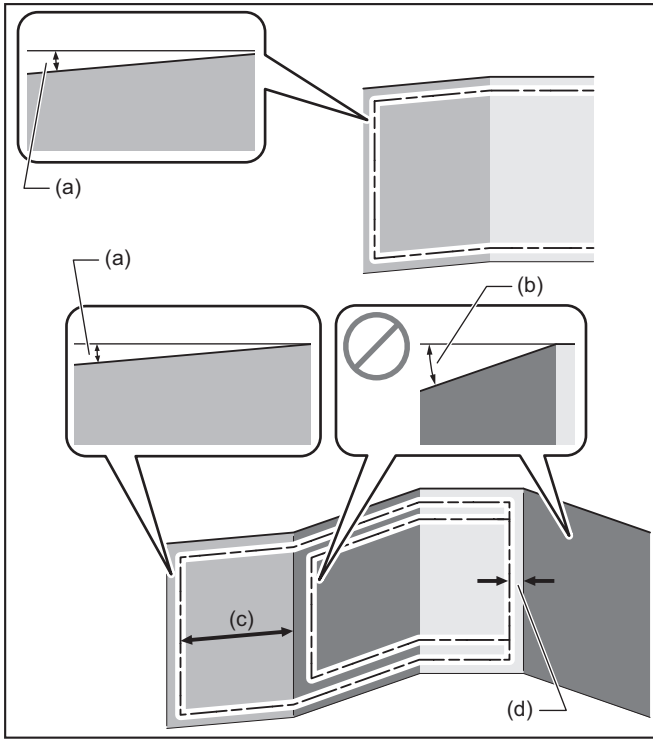
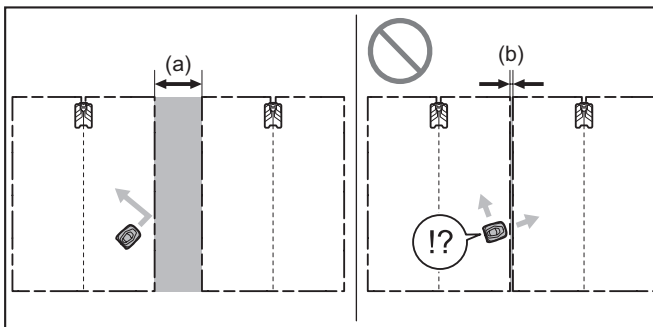
Immagine	Condizione
	<p>Non avvolgere in un fascio cavi e fili. In caso contrario, il segnale si intensificherebbe e il Robot rasaerba non funzionerebbe correttamente.</p>
 <p>a) Almeno 150 cm b) Almeno 150 cm</p>	<ul style="list-style-type: none"> - La larghezza dell'area di lavoro deve essere di almeno 150 cm. Il Robot rasaerba torna alla stazione di ricarica seguendo il filo perimetrale in senso antiorario. - Accertarsi che il filo perimetrale sia a una distanza di almeno 150 cm dal lato della stazione di ricarica.
 <p>a) 35 m o meno</p>	<p>Posizionare il filo perimetrale in modo che la distanza dal filo perimetrale al Robot rasaerba sia inferiore a 35 m. Qualora la distanza dal filo perimetrale più vicino al Robot rasaerba sia superiore a 35 m, il Robot rasaerba non funziona correttamente.</p>
 <p>1. Stazione di ricarica 2. Filo guida 3. Filo perimetrale</p> <p>a) 400 m o meno b) 800 m o meno</p>	<ul style="list-style-type: none"> - La lunghezza massima del percorso che inizia dalla stazione di ricarica, segue il filo guida, il filo perimetrale e ritorna alla stazione di ricarica, come illustrato nella figura, deve essere pari o inferiore a 400 m. - Lo spazio consentito che l'utente può limitare disponendo il filo perimetrale arriva a 3.500 m². - La lunghezza massima del filo perimetrale arriva a 800 m, comprese isole e aree secondarie.

Immagine	Condizione
 <p>a) 8° o meno b) 8° o più c) Almeno 1 m d) 20 cm</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Qualora sia presente un pendio nell'area di lavoro, disporre il filo perimetrale su un pendio con pendenza inferiore a 8°. - Qualora si disponga un filo perimetrale su un pendio con pendenza superiore a 8°, disporre un'area con pendenza inferiore a 8° al di sotto del pendio per almeno 1 m. - Non è possibile disporre un filo perimetrale su un pendio con pendenza superiore a 8° nell'area di lavoro più esterna. - Disporre il filo perimetrale a una distanza di 20 cm dal confine tra il pendio e il terreno in piano.
 <p>a) 1 m o più b) Meno di 1 m</p>	<p>Quando si intende utilizzare più stazioni e preparare più aree di lavoro, installare i fili perimetrali in modo che siano separati da una distanza pari o superiore a 1 m.</p>

Installazione del filo perimetrale

NOTA: Il filo perimetrale dovrebbe venire disteso dritto per 1,5 m o più da entrambi i lati della stazione di ricarica.

NOTA: Per dettagli quali la distanza di installazione dagli ostacoli, fare riferimento alla sezione "Collegamento dei fili alla stazione di ricarica" (pagina 67).

1. Applicare il primo picchetto in prossimità della stazione di ricarica utilizzando il martello di plastica, e posizionare il filo perimetrale.

► **Fig.5:** 1. Stazione di ricarica 2. Picchetto

► **Fig.5:** a) 1,5 m o più

2. Mettere in tensione il filo perimetrale, in modo da non lasciarlo fluttuare dal suolo, quindi applicare il picchetto successivo, lasciando un intervallo di circa 1 m da quello precedente.

NOTA: Qualora il filo perimetrale fluttui, utilizzare un intervallo più stretto tra i picchetti.

NOTA: Per dettagli quali la distanza di installazione dagli ostacoli, fare riferimento alla sezione "Condizioni di installazione del filo perimetrale" (pagina 62)

3. Creare un anello (occhiello) di circa 20 cm per lasciare del gioco nel punto di collegamento previsto tra il filo perimetrale e il filo guida, per facilitare il collegamento in seguito.

► **Fig.6:** 1. Punto di raccordo previsto 2. Filo perimetrale 3. Filo guida

NOTA: Il filo guida fa da guida per il Robot rasaerba quando torna alla stazione di ricarica. Per i dettagli sul collegamento con il filo guida, fare riferimento alla sezione "Installazione del filo guida" (pagina 66).

4. Qualora siano presenti aree in cui il Robot rasaerba non debba entrare, oppure ostacoli che il Robot rasaerba non debba incontrare, escludere l'area installando il filo perimetrale intorno a quest'ultima.

NOTA: Per i dettagli, fare riferimento a "Creazione di un'isola" (pagina 65).

5. Dopo aver installato il filo perimetrale fino alla stazione di ricarica, applicare il picchetto in prossimità del lato opposto al picchetto che si trova nel punto di partenza, utilizzando un martello di plastica.

► **Fig.7:** 1. Picchetto nel punto di partenza 2. Picchetto nel punto finale

6. Tagliare il filo, lasciando una lunghezza del filo che consenta di collegarlo alla stazione di ricarica.

► **Fig.8:** 1. Terminale L (sinistro) 2. Terminale R (destra)

7. Nel punto in cui il connettore può raggiungere il terminale, allineare il filo perimetrale con la scanalatura del connettore fornito in dotazione, quindi fissarli assieme saldamente utilizzando la pinza regolabile.

► **Fig.9:** 1. Filo perimetrale 2. Scanalatura nel connettore

8. Tagliare il filo perimetrale in eccesso utilizzando la tronchese, lasciandone 1 cm a partire dal connettore.

► **Fig.10**

9. Applicare un connettore all'altro filo perimetrale in modo analogo.

NOTA: Non collegare i connettori alla stazione di ricarica in questa fase. Il collegamento alla stazione di ricarica viene illustrato successivamente, nella sezione "Collegamento dei fili alla stazione di ricarica" (pagina 67).

Creazione di un'isola

Qualora siano presenti ostacoli quali alberi o rocce, che non possano venire rimossi nell'area di taglio, circondarli con il filo perimetrale per creare delle isole.

- Installare il filo perimetrale intorno agli ostacoli per creare delle isole. Utilizzare un intervallo stretto tra i picchetti, in modo che la distanza dall'ostacolo sia di circa 35 cm.
- Installare due linee di filo perimetrale che vadano avanti e indietro dall'isola, a distanza ravvicinata (distanza di 0 cm). In tal modo, si consente al Robot rasaerba di attraversare i fili.
 - Inserire le due linee di filo perimetrale nello stesso picchetto.

AVVISO: Non consentire alle due linee di filo perimetrale di incrociarsi tra di loro. In caso contrario, il Robot rasaerba si arresta a causa di un errore.

► **Fig.11:** 1. Ostacolo 2. Picchetto 3. Filo perimetrale

► **Fig.11:** a) Circa 35 cm b) A distanza ravvicinata (distanza 0 cm)

- Creare più isole nel modo seguente.

► **Fig.12:** 1. Filo perimetrale 2. Picchetto

Creazione di un'area secondaria

Qualora sia presente un'area di lavoro separata per la quale non sia possibile fornire un percorso che consenta al Robot rasaerba di navigare automaticamente per raggiungerla dalla stazione di ricarica, tale area di lavoro viene designata come area secondaria (b). L'area con la stazione di ricarica è l'area principale (a).

- È necessario spegnere il Robot rasaerba e spostarlo a mano tra l'area principale e l'area secondaria.
- Posizionare il filo perimetrale in modo che la larghezza del percorso tra l'area principale e l'area secondaria sia pari o inferiore a 10 cm.
- Il filo perimetrale deve essere disposto in una singola linea ininterrotta intorno all'intera area di lavoro ((a) e (b)).
- Quando si taglia l'erba nell'area secondaria, è necessario cambiare le impostazioni del Robot rasaerba. Per i dettagli, fare riferimento alle Istruzioni per l'uso di questo prodotto.

► **Fig.13:** 1. Filo perimetrale 2. Stazione di ricarica 3. 10 cm o meno

► **Fig.13:** a) Area principale b) Area secondaria

Installazione del filo guida

Il filo guida conduce il Robot rasaerba alla stazione di ricarica. Questo filo, inoltre, guida il Robot rasaerba in aree in cui quest'ultimo lavora con minor frequenza, a causa di motivi topografici, e così via.

NOTA: È possibile installare fino a 2 fili guida.

NOTA: Non biforcare il filo guida.

Condizioni di installazione del filo guida

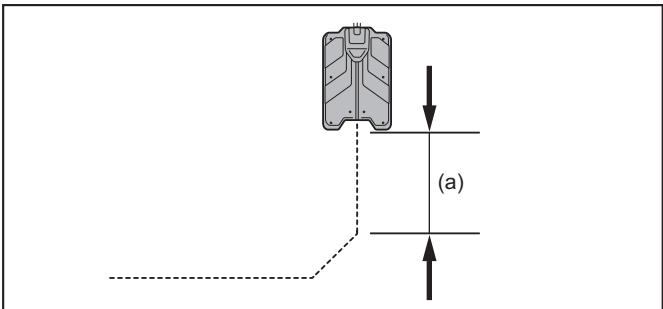
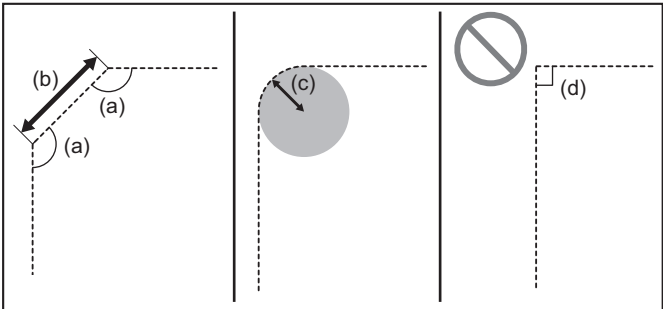
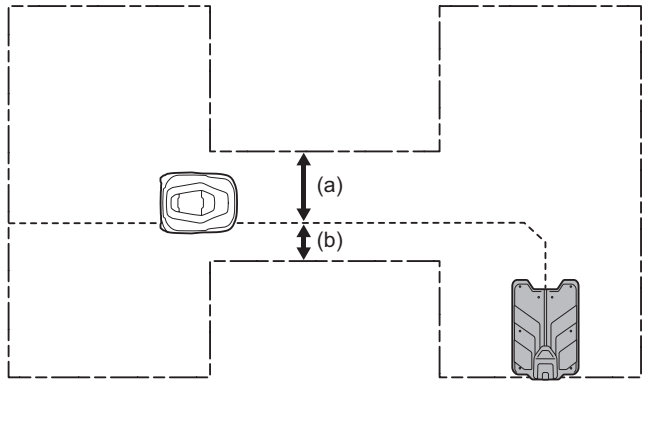
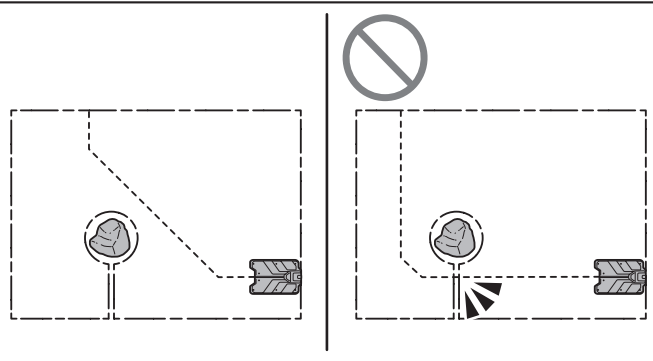
Immagine	Condizione
 <p>a) 2 m o più</p>	<p>Come indicato nella figura, disporre il filo guida ad almeno 2 m in linea retta dalla stazione di ricarica. In caso contrario, il Robot rasaerba potrebbe non essere in grado di tornare alla stazione di ricarica.</p>
 <p>a) Circa 135° b) Almeno 50 cm c) Almeno 1 m d) 90° o meno</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Quando si intende creare una curva, installare il filo guida a un'angolazione di circa 135°. Il Robot rasaerba potrebbe non essere in grado di tornare alla stazione di ricarica, con un'angolazione inferiore a 90°. - Accertarsi che la linea diagonale diritta sia lunga almeno 50 cm. - Qualora sia necessario disporre il filo guida su una linea curva, disporlo in modo che il raggio di piegatura sia pari o superiore a 1 m.

Immagine	Condizione
 <p>a) Almeno 100 cm b) Almeno 50 cm</p>	<p>La larghezza dell'area di lavoro deve essere di almeno 150 cm. Accertarsi che lo spazio sul lato sinistro del filo guida sia ampio, poiché il Robot rasaerba passa attraverso il lato sinistro del filo guida e torna alla stazione di ricarica.</p>
	<p>Non consentire che il filo guida si incroci con il filo perimetrale.</p>

Installazione del filo guida

1. Tagliare l'anello (occhiello) di filo perimetrale creato in precedenza nel punto di collegamento tra il filo perimetrale e il filo guida.

► **Fig.14:** 1. Filo perimetrale

2. Inserire il filo guida nella porta centrale e i fili perimetrali nelle porte sinistra e destra delle tre porte di collegamento dell'accoppiatore fornito in dotazione.

► **Fig.15:** 1. Accoppiatore 2. Filo perimetrale 3. Filo guida

NOTA: Inserire tutti e tre i fili fino in fondo.

3. Serrare l'accoppiatore con la pinza regolabile per fissare i fili.

► **Fig.16**

4. Applicare i picchetti da entrambi i lati del punto di raccordo utilizzando un martello di plastica.

► **Fig.17:** 1. Picchetto

NOTA: Accertarsi che il collegamento tra il filo guida e il filo perimetrale sia a circa 90°.

5. Installare il filo guida applicando i picchetti fino alla stazione di ricarica utilizzando un martello di plastica.

- Applicare i picchetti a intervalli di circa 1 m, ma utilizzare un intervallo più stretto, qualora il filo guida fluttui.

- Quando si intende creare una curva, installare il filo guida a un'angolazione di circa 135°.

- Installare il filo guida in linea retta per almeno 2 m davanti alla stazione di ricarica.

- Per altre condizioni di installazione del filo guida, fare riferimento a "Condizioni di installazione del filo guida" (pagina 65).

► **Fig.18:** 1. Stazione di ricarica 2. Filo guida

► **Fig.18:** a) Almeno 2 m b) Circa 135°

6. Al termine dell'installazione del filo guida fino alla stazione di ricarica, far passare il filo guida sul retro della stazione di ricarica attraverso il foro sul fondo della torre della stazione di ricarica.

► **Fig.19:** 1. Foro 2. Torre

NOTA: Tagliare il filo guida in modo che circa 30 cm o più vengano lasciati sporgere dal retro della stazione di ricarica.

7. Inserire e fissare il filo guida nella scanalatura al centro della base della stazione.

► **Fig.20:** 1. Scanalatura 2. Base della stazione

8. Montare un connettore alla punta del filo guida.

NOTA: Fare riferimento alla pagina 65 per informazioni su come montare il connettore.

9. Quando si intende installare un secondo filo guida, ripetere i passi da 1 a 8.

NOTA: Per i dettagli sul collegamento con la stazione di ricarica, fare riferimento a "Collegamento dei fili alla stazione di ricarica" (pagina 67).

Prolungamento di un filo

Quando si intende prolungare un filo, utilizzare un accoppiatore fornito in dotazione per collegare i due fili.

1. Inserire i fili nelle porte sinistra e destra delle tre porte di collegamento dell'accoppiatore fornito in dotazione.

► **Fig.21:** 1. Accoppiatore 2. Filo

NOTA: Inserire entrambi i fili fino in fondo.

NOTA: Il prolungamento dei fili è possibile inserendoli in due qualsiasi porte tra quelle di collegamento, ma si consiglia di utilizzare le porte di collegamento sinistra e destra, al fine di creare un prolungamento diritto.

2. Serrare l'accoppiatore con la pinza regolabile per fissare i fili.

► **Fig.22**

Fissaggio della stazione di ricarica

Accertarsi che il cavo elettrico "cabtire" possa raggiungere la stazione di ricarica, quindi fissarlo con picchetti a vite (8 pz) utilizzando la chiave esagonale 6.

► **Fig.23:** 1. Chiave esagonale 6 2. Picchetto a vite (per fissare la stazione di ricarica) (8 pz)

Collegamento dei fili alla stazione di ricarica

Al termine dell'installazione dei fili, collegare il filo perimetrale, il filo guida e il cavo elettrico "cabtire" alla stazione di ricarica.

Collegamento del filo perimetrale

1. Aprire lo sportellino dei terminali e rimuovere il coperchio dei fili della stazione di ricarica.

► **Fig.24:** 1. Sportellino dei terminali 2. Coperchio dei fili

2. Posizionarsi in piedi dietro la stazione di ricarica e far passare il filo perimetrale proveniente da sinistra attraverso il gancio sul lato sinistro (3 ganci), a partire dal basso.

► **Fig.25:** 1. Filo perimetrale proveniente dal lato sinistro 2. Ganci sul lato sinistro (in tre punti)

3. Inserire il connettore presente sulla punta del filo sul terminale R.

► **Fig.26:** 1. Terminale R (destra) 2. Connettore del filo perimetrale proveniente dal lato sinistro

AVVISO: Per evitare che il connettore venga deformato o danneggiato, collegarlo tenendolo diritto, senza inclinarlo.

4. Analogamente, far passare il filo perimetrale proveniente dal lato destro attraverso i ganci sul lato destro (in tre punti), in sequenza a partire dal basso, e inserire il connettore nel terminale L.

► **Fig.27:** 1. Terminale L (sinistro) 2. Connettore del filo perimetrale proveniente dal lato destro 3. Ganci sul lato destro (in tre punti)

AVVISO: Verificare che i fili perimetrali siano collegati ai terminali corretti. Qualora i fili perimetrali siano collegati ai terminali sbagliati, il Robot rasaerba non è in grado di riconoscere l'area di lavoro.

► **Fig.28:** 1. Filo perimetrale 2. Area di lavoro

Collegamento del filo guida

Far passare il filo guida attraverso i ganci sul lato destro o sul lato sinistro (in due punti) e fissare il connettore presente sulla punta del filo al terminale G1 o G2.

AVVISO: Per evitare che il connettore venga deformato o danneggiato, collegarlo tenendolo diritto, senza inclinarlo.

NOTA: È possibile fissare il connettore del filo guida a uno dei due terminali, G1 o G2.

► **Fig.29:** 1. Connettore del filo guida 2. Terminale G2 3. Ganci sul lato destro (in due punti) 4. Tacca (non far passare il filo guida attraverso questo punto)

NOTA: Qualora sia presente un secondo filo guida, collegarlo al terminale aperto, G1 o G2, mediante la stessa procedura.

Collegamento del cavo elettrico "cabtire"

1. Collegare il connettore del cavo elettrico "cabtire" alla presa.

► **Fig.30:** 1. Presa 2. Connettore del cavo elettrico "cabtire"

AVVISO: Per evitare che il connettore venga deformato o danneggiato, collegarlo tenendolo diritto, senza inclinarlo.

2. Far passare il cavo elettrico "cabtire" attraverso i ganci centrali (in tre punti) in sequenza a partire dall'alto.

► **Fig.31:** 1. Ganci centrali (in tre punti)

3. Montare il coperchio dei fili.

• Far passare il cavo elettrico "cabtire" attraverso la tacca nel coperchio dei fili.

► **Fig.32:** 1. Coperchio dei fili 2. Tacca

4. Chiudere lo sportellino dei terminali e collegare la spina di alimentazione dell'alimentatore CA a una presa elettrica.

► **Fig.33:** 1. Sportellino dei terminali

5. Verificare che l'indicatore della stazione si illumini in verde.

• Se il filo perimetrale è collegato correttamente, l'indicatore della stazione si illumina in verde.

• Qualora vi sia un errore di collegamento, l'indicatore della stazione lampeggia in rosso. Rimuovere eventuali anomalie nella parte di collegamento della stazione di ricarica per ciascun filo, e controllare di nuovo l'indicatore della stazione.

► **Fig.34:** 1. Indicatore della stazione

Carica del Robot rasaerba

1. Premere il lato I dell'interruttore di accensione del Robot rasaerba e accendere quest'ultimo.

► Fig.35

NOTA: Quando si intende caricare il Robot rasaerba, è necessario accenderlo.

2. Agganciare il Robot rasaerba alla stazione di ricarica.

► Fig.36

NOTA: Quando la carica ha inizio, il LED del Robot rasaerba lampeggia in verde. Quando la carica è stata completata, il LED si spegne.

Impostazione iniziale

NOTA: Staccare il foglietto protettivo dalla parte di controllo prima dell'uso.

Quando il Robot rasaerba viene acceso per la prima volta, viene visualizzata la schermata di impostazione iniziale mostrata di seguito. Immettere la lingua del display, la data e l'ora, l'area di taglio e il codice PIN.

1. Premere il pulsante "STOP" del Robot rasaerba e aprire lo sportellino del display.

► Fig.37: 1. Sportellino del display 2. Pulsante "STOP"

2. Selezionare la lingua da utilizzare con i tasti / , quindi premere il tasto .

► Fig.38

3. Selezionare i formati di visualizzazione della data e dell'ora desiderati con i tasti / / / .

4. Selezionare [Next (Avanti)] con i tasti / / / , quindi premere il tasto .

► Fig.39

5. Premere i tasti / / /  per selezionare la voce e immettere la data e l'ora premendo i tasti da **0** a **9**.

6. Selezionare [Verify (Verifica)] con i tasti / / / , quindi premere il tasto .

► Fig.40

7. Selezionare l'area di taglio con i tasti / , quindi premere il tasto .

► Fig.41

8. Premere i tasti da **0** a **9** per immettere il codice PIN.

► Fig.42

9. Immettere di nuovo il codice PIN per confermarlo.

► Fig.43

NOTA: Annotarsi il codice PIN e conservarlo in un luogo sicuro, in modo da non dimenticarlo.

Controllo dell'installazione dei fili

Controllo della partenza dalla stazione di ricarica

[Menu superiore] > [Main menu (Menu principale)] > [Navigation preferences (Preferenze di spostamento)] > [Mower departing points (Punti di partenza rasaerba)]

Attenersi alla procedura seguente e verificare che il Robot rasaerba parta dalla stazione di ricarica. Nell'operazione di partenza, il Robot rasaerba salva nella sua memoria la forza del campo magnetico della stazione di ricarica, per consentire un aggancio corretto.

AVVISO: Accertarsi di controllare la partenza dopo aver installato i fili. In caso contrario, il Robot rasaerba potrebbe navigare a velocità lenta sul filo guida, oppure potrebbe non navigare a velocità lenta sulla stazione di ricarica.

AVVISO: Agganciare il Robot rasaerba alla stazione di ricarica, prima di impostare il metodo di partenza.

1. Premere il pulsante  sul quadro comandi.


Viene visualizzato il [Main menu (Menu principale)].

2. Selezionare  [Navigation preferences (Preferenze di spostamento)] sul display con i tasti / , quindi premere il tasto .

Viene visualizzato il menu secondario.

3. Selezionare [Mower departing points (Punti di partenza rasaerba)].



Viene visualizzata la schermata di selezione del menu.

4. Selezionare il numero del profilo del metodo di partenza che si desidera impostare con i tasti / , quindi premere il tasto .

► Fig.44

Viene visualizzato il menu delle opzioni.

5. Utilizzare il tastierino per immettere le condizioni desiderate nei campi di definizione delle opzioni visualizzati sullo schermo.

Opzione	Dettagli
Wire to trace: (Cavo da seguire:)	Selezionare il tipo di filo che il Robot rasaerba deve seguire dopo essere partito dalla stazione di ricarica. Utilizzare i tasti  /  per visualizzare il tipo di filo desiderato. Per partire direttamente dalla stazione di ricarica senza seguire un filo specifico, selezionare [-----].
Departure position: (Posizione di partenza:)	Immettere la distanza che il Robot rasaerba deve percorrere dalla stazione prima di iniziare il lavoro di taglio dell'erba. È possibile immettere una distanza compresa tra 0 e 800 m.
Probability (Probabilità)	Immettere la probabilità di esecuzione del profilo impostato sotto forma di percentuale.

► Fig.45: 1. Valore massimo di probabilità che può essere immesso

NOTA: Il valore massimo di probabilità che può essere immesso viene visualizzato sulla sinistra dell'area di immissione di ciascun profilo. Immettere un valore che sia più piccolo del valore massimo. Qualora si immetta un valore superiore a quello consentito, il valore viene sostituito con quello massimo.

6. Selezionare [Test] ed eseguire il funzionamento di prova, prima di memorizzare le impostazioni.

Il Robot rasaerba viaggia lungo il filo selezionato.

Il Robot rasaerba si arresta automaticamente dopo la distanza immessa.

NOTA: La conferma si conclude se il Robot rasaerba parte dalla stazione di ricarica e si arresta nel punto designato.

7. Premere il pulsante "STOP".

Lo sportellino del display si apre.

8. Quando viene visualizzata la schermata che richiede se memorizzare o meno il metodo di partenza della corsa di prova, selezionare [Yes (Sì)] per memorizzare o [No] per annullare la memorizzazione.

Se si seleziona [No], è necessario avviare di nuovo l'impostazione dall'inizio.

Controllo dell'installazione del filo perimetrale

Controllare che il filo perimetrale sia installato correttamente.

1. Afferrare l'impugnatura del Robot rasaerba e spostarlo a mano, in modo che sia rivolto verso il filo perimetrale.

► **Fig.46:** 1. Filo perimetrale

2. Premere il pulsante "STOP".

Lo sportellino del display si apre.

3. Premere il pulsante , selezionare [Auto mowing (Taglio automatico)], quindi premere il tasto .

4. Chiudere lo sportellino del display.

Il Robot rasaerba inizia il taglio dell'erba e viaggia verso il filo perimetrale.

5. Verificare che il Robot rasaerba cambi direzione al filo perimetrale e continui la navigazione di taglio dell'erba.

► **Fig.47:** 1. Filo perimetrale

6. Premere il pulsante "STOP".

Il Robot rasaerba si arresta.

7. Disattivare l'interruttore di accensione del Robot rasaerba e trasportare quest'ultimo in un altro luogo, quindi attivare l'interruttore. Verificare che il Robot rasaerba funzioni in modo analogo anche in altre ubicazioni del filo perimetrale.

Come far tornare il Robot rasaerba alla stazione di ricarica

[Menu superiore] > [Park (Parcheggio)] > [Stay at charging station (Resta alla stazione di ricarica)]

Questa procedura non è necessaria quando è installato un filo guida. Passare a **[Controllo dell'installazione del filo guida]**. Eseguire questa procedura quando si intende utilizzare il Robot rasaerba senza installare un filo guida.

Ritorno del Robot rasaerba alla stazione di ricarica.

NOTA: Come impostazione predefinita, il Robot rasaerba cerca preferibilmente segnali provenienti dal filo guida, e torna alla stazione di ricarica in base ai segnali del filo guida. Anche se non è presente alcun filo guida nella propria area di lavoro, il Robot rasaerba innanzitutto continua a cercare segnali provenienti dal filo guida per un tempo di ricerca prioritaria preimpostato. Quindi, dopo che il tempo di ricerca prioritaria è trascorso, il Robot rasaerba cerca i segnali provenienti dal filo perimetrale, e torna alla stazione di ricarica in base ai segnali del filo perimetrale. Se non si intende disporre il filo guida, si consiglia di cambiare il tempo di ricerca prioritaria per il filo guida. Per i dettagli, vedere "Impostazione del periodo di ricerca attiva per il segnale guida" nelle Istruzioni per l'uso.

1. Premere il pulsante  sul quadro comandi.

Viene visualizzato il menu secondario.

► **Fig.48**

2. Selezionare [Stay at charging station (Resta alla stazione di ricarica)].

Quando si preme il tasto , viene visualizzato il messaggio [Close the display cover to return to the charging station. (Chiudi il coperchio del display per tornare alla stazione di ricarica.)].

3. Chiudere il coperchio batterie.

Verificare che il Robot rasaerba torni alla stazione di ricarica.

Controllo dell'installazione del filo guida

Controllare che il filo guida sia installato correttamente.

1. Con l'apparecchio spento, afferrare l'impugnatura del Robot rasaerba e spostarlo a mano, in modo che sia rivolto verso il filo guida.

► **Fig.49:** 1. Filo guida

2. Premere il pulsante "STOP".

Lo sportellino del display si apre.

3. Premere il pulsante , selezionare [Stay at charging station (Resta alla stazione di ricarica)], quindi premere il tasto .

4. Chiudere lo sportellino del display.

Il Robot rasaerba inizia la navigazione di taglio dell'erba verso il filo guida.

5. Verificare che il Robot rasaerba cambi direzione in prossimità del filo guida, navighi lungo il filo guida verso la stazione di ricarica e si agganci a quest'ultima.

NOTA: Il Robot rasaerba, dopo aver rilevato il filo guida, corre lungo il lato sinistro di quest'ultimo.

Questa operazione completa i controlli di installazione e di funzionamento. Per l'utilizzo dettagliato di questo prodotto, fare riferimento alle Istruzioni per l'uso di questo prodotto.

ESEMPI SIGNIFICATIVI

Di seguito sono riportati alcuni esempi di installazioni e impostazioni d'uso.

I dettagli mostrati nelle figure rappresentano solo degli esempi, e servono a illustrare le differenti scale dei campi in cui ciascun esempio potrebbe essere più appropriato. Rendere la propria disposizione più appropriata in base alle proprie preferenze.

Area di un giardino personale di un residente

Un cortile accogliente o un piccolo giardino quadrato sul retro della propria casa, circondato da piccole recinzioni, sentieri e piste.

► **Fig.50:** 1. Stazione di ricarica 2. Filo perimetrale 3. Filo guida

Guida pratica

Area di taglio	500 m ²
Giorni e orari di lavoro settimanali	6 ore in 6 giorni della settimana 12 ore in 3 giorni della settimana
Metodo di partenza dalla stazione [priorità di esecuzione (%)]	Partenza diretta dalla stazione di ricarica al [100%]. Fare riferimento al punto di partenza del rasaerba "A" nella figura.
Esigenza di creare impostazioni per aree secondarie	No
Suggerimenti per le installazioni e le impostazioni	Posizionare la stazione di ricarica all'estremità vicina della linea mediana che divide l'area di taglio in due aree uguali, superiore e inferiore. Installare un filo guida lungo la linea mediana che divide l'area di taglio in due aree uguali, superiore e inferiore.

Giardino domestico con un'area di lavoro di taglio dell'erba separata

Ampio giardino anteriore che circonda la casa su due lati, con una piccola area separata di prato accanto a un giardino di piante mature o un orto.

► **Fig.51:** 1. Area principale 2. Area secondaria 3. Stazione di ricarica 4. Filo perimetrale 5. Filo guida

Guida pratica

Area di taglio	area principale	1.000 m ²
	area secondaria	400 m ²
Giorni e orari di lavoro settimanali	area principale	14 ore in 5 giorni della settimana
	area secondaria	12 ore in 2 giorni della settimana
Metodo di partenza dalla stazione [priorità di esecuzione (%)]	area principale	Partenza diretta dalla stazione di ricarica al [70%]. Fare riferimento al punto di partenza del rasaerba "A" nella figura. Partenza verso il lato lontano del giardino principale e inizio del taglio dell'erba dall'area di terminazione del filo guida al [30%]. Fare riferimento al punto di partenza del rasaerba "B" nella figura.
	area secondaria	Spostare anticipatamente il Robot rasaerba a mano dall'area principale all'area secondaria. Quindi, iniziare il taglio dell'erba manualmente. Per i dettagli, fare riferimento alle istruzioni sotto la sezione "Taglio dell'erba senza la ricarica automatica" nelle istruzioni per l'uso.
Esigenza di creare impostazioni per aree secondarie	Sì	
Suggerimenti per le installazioni e le impostazioni	Posizionare la stazione di ricarica al centro del perimetro anteriore del giardino principale. Installare un filo guida lungo la linea mediana che divide l'area principale in due aree uguali, sinistra e destra.	

Campi di prati d'erba su piccole colline

Paesaggio collinare di un prato verde in un parco, campo da golf, o simili. Il prato cresce con altezze e sfumature di colore diverse, su uno o più pendii lievi o ripidi, con presenza di zone di sabbia e acqua.

► **Fig.52:** 1. Stazione di ricarica 2. Filo perimetrale 3. Filo guida

Guida pratica

Area di taglio	2.500 m ²	
Giorni e orari di lavoro settimanali	24 ore in 7 giorni della settimana	
Metodo di partenza dalla stazione [priorità di esecuzione (%)]	Partenza diretta dalla stazione di ricarica al [40%]. Fare riferimento al punto di partenza del rasaerba "A" nella figura.	
	Partenza verso l'estremità di una superficie di prato pianeggiante sulla collina e inizio del taglio dell'erba dall'area di terminazione del filo guida al [30%]. Fare riferimento al punto di partenza del rasaerba "B" nella figura.	
	Partenza verso l'estremità lontana di una superficie di prato in leggera pendenza in discesa, e inizio del taglio dell'erba dall'area di terminazione del filo guida al [30%]. Fare riferimento al punto di partenza del rasaerba "C" nella figura.	
Esigenza di creare impostazioni per aree secondarie	No	
Suggerimenti per le installazioni e le impostazioni	Posizionare la stazione di ricarica all'estremità della linea mediana che divide la superficie pianeggiante del prato sulla collina in due aree uguali, sinistra e destra.	
	Installare due fili guida lungo la linea mediana che divide l'area di taglio in due aree uguali, superiore e inferiore. Uno verso l'estremità di una superficie di prato pianeggiante sulla collina, e l'altro verso l'estremità lontana di una superficie di prato in leggera pendenza in discesa.	
	Accertarsi di installare un filo perimetrale su superfici che siano quasi piane o meno inclinate possibile.	
	Far passare un filo guida diagonalmente attraverso un pendio, in quanto questo facilita la salita del pendio per il Robot rasaerba.	

Un giardino ben disegnato con alcuni punti difficili da raggiungere per ottenere un buon lavoro di taglio dell'erba

Giardino elaborato completamente recintato, contenente un'ampia residenza, zone d'acqua e un ampio assortimento di piante e oggetti. Il paesaggio ben progettato aiuta a mantenere il giardino perfettamente intatto nella sua bellezza, ma crea dei punti isolati per la manutenzione del prato.

► **Fig.53:** 1. Stazione di ricarica 2. Filo perimetrale 3. Filo guida

Guida pratica

Area di taglio	2.500 m ²
Giorni e orari di lavoro settimanali	24 ore in 7 giorni della settimana
Metodo di partenza dalla stazione [priorità di esecuzione (%)]	Partenza diretta dalla stazione di ricarica al [30%]. Fare riferimento al punto di partenza del rasaerba "A" nella figura. Partenza verso l'estremità vicina dell'area di lavoro di taglio dell'erba e inizio del taglio dell'erba un paio di passi davanti all'area di terminazione del filo guida al [20%]. Fare riferimento al punto di partenza del rasaerba "B" nella figura. Partenza verso l'angolo lontano dell'area di lavoro di taglio dell'erba e inizio del taglio dell'erba approssimativamente a metà della lunghezza del filo guida al [30%]. Fare riferimento al punto di partenza del rasaerba "C" nella figura. Partenza verso l'angolo lontano dell'area di lavoro di taglio dell'erba e inizio del taglio dell'erba un paio di passi davanti all'area di terminazione del filo guida al [20%]. Fare riferimento al punto di partenza del rasaerba "D" nella figura.
Esigenza di creare impostazioni per aree secondarie	No
Suggerimenti per le installazioni e le impostazioni	Posizionare la stazione di ricarica nel giardino sul retro, per preservare il paesaggio e accedere facilmente all'alimentazione elettrica. Installare due fili guida per condurre il Robot rasaerba a due delle aree di taglio dell'erba meno accessibili nel giardino. Uno verso l'estremità vicina del giardino, facendolo passare tra due oggetti del giardino, e l'altro verso l'angolo lontano del giardino, facendolo passare tra il parcheggio e le piante. Accertarsi di far passare i fili guida a una certa distanza da un filo perimetrale, per evitare di influenzare la navigazione robotica.

Giardino aperto formale, suddiviso in sezioni asimmetriche da siepi, piante selvatiche, sentieri e oggetti da giardino

Una proprietà terriera commerciale, situata nel mezzo di una foresta piena di piante e alberi, con vista senza ostacoli sul giardino sul retro, suddiviso approssimativamente in tre aree di prato con dimensioni e scale diverse.

► **Fig.54:** 1. Stazione di ricarica 2. Filo perimetrale 3. Filo guida

Guida pratica

Area di taglio	1.500 m ² (rapporto di suddivisione dell'area: circa 55/30/15)
Giorni e orari di lavoro settimanali	14 ore in 7 giorni della settimana 24 ore in 4 giorni della settimana
Metodo di partenza dalla stazione [priorità di esecuzione (%)]	Calcolare le priorità di esecuzione per il lavoro di taglio dell'erba in proporzione alle dimensioni delle tre aree. Partenza diretta dalla stazione di ricarica al [55%]. Fare riferimento al punto di partenza del rasaerba "A" nella figura. Partenza verso il lato lontano della seconda area di lavoro di taglio dell'erba più ampia, e inizio del taglio dell'erba dall'area di terminazione del filo guida al [30%]. Fare riferimento al punto di partenza del rasaerba "B" nella figura. Partenza verso il lato lontano della terza area di lavoro di taglio dell'erba più ampia, e inizio del taglio dell'erba dall'area di terminazione del filo guida al [15%]. Fare riferimento al punto di partenza del rasaerba "C" nella figura.
Esigenza di creare impostazioni per aree secondarie	No
Suggerimenti per le installazioni e le impostazioni	Posizionare la stazione di ricarica in prossimità dell'estremità della linea mediana che divide l'area di taglio più ampia in due aree uguali, sinistra e destra. Installare un filo guida lungo la linea mediana che divide la seconda area di taglio più ampia in due aree uguali, sinistra e destra. Installare un filo guida lungo la linea mediana che divide la terza area di taglio più ampia in due aree uguali, sinistra e destra.

Inleiding

Dit document is de montagehandleiding voor de robotmaaier. Deze handleiding beschrijft de procedures voor het monteren van het laadstation, het monteren van de begrenzingsdraad, het monteren van de begeleidingsdraad, en het maken van de oorspronkelijke stellingen van de robotmaaier. Verzekert u ervan de gebruiksaanwijzing van dit apparaat te raadplegen voor de voorzorgsmaatregelen voor gebruik.

Over de robotmaaier

De robotmaaier voert het arbeidsintensieve grasmaaien automatisch uit. Dit apparaat bestaat uit de volgende hoofdcomponenten.

- **Robotmaaier**
Dit is het hoofdapparaat dat het gazon maait. Deze wordt opgeladen door het laadstation en maait automatisch het gazon binnen het maaigebied.
 - **Laadstation**
Dit laadt de robotmaaier en stuurt signalen door de begrenzingsdraad en begeleidingsdraad.
 - **Begrenzingsdraad**
Deze draad wordt aangebracht lang de buitenomtrek van het maaigebied. Hierdoor herkent de robotmaaier het maaigebied waarbinnen het gras moet worden gemaaid.
 - **Begeleidingsdraad**
Deze draad begeleidt de robotmaaier naar het laadstation. Deze draad begeleidt de robotmaaier ook naar gebieden waar de robotmaaier minder vaak komt als gevolg van topografische redenen, enz.
(De montage van de begeleidingsdraad is optioneel.)
- **Fig.1:** 1. Robotmaaier 2. Laadstation 3. Begrenzingsdraad 4. Begeleidingsdraad

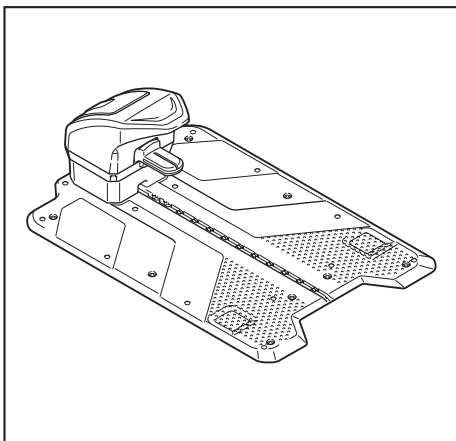
OPMERKING: Wij adviseren u een montagetekening te maken van de maaigebieden, zoals hierboven aangegeven, voordat u begint met het monteren van de draden.

Beschrijving van de handleidingen

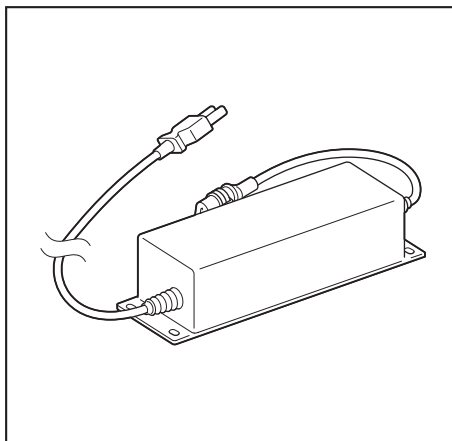
- **Montagehandleiding**
Dit beschrijft de procedures voor het monteren van het laadstation, het monteren van de begrenzingsdraad, het monteren van de begeleidingsdraad, en het maken van de oorspronkelijke stellingen van de robotmaaier.
- **Gebruiksaanwijzing van dit apparaat**
Hierin worden de belangrijkste functies, de veiligheidsvoorzorgsmaatregelen, de diverse instellingen en het onderhoud van de robotmaaier beschreven.

De inhoud van de doos controleren

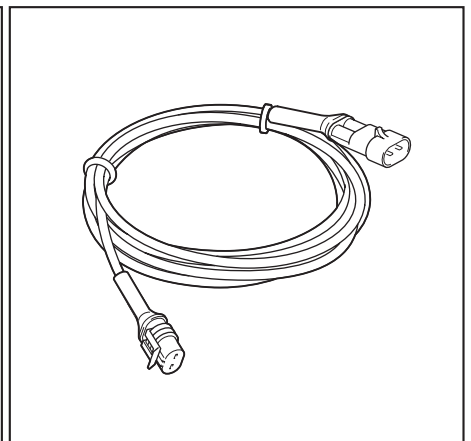
Laadstation



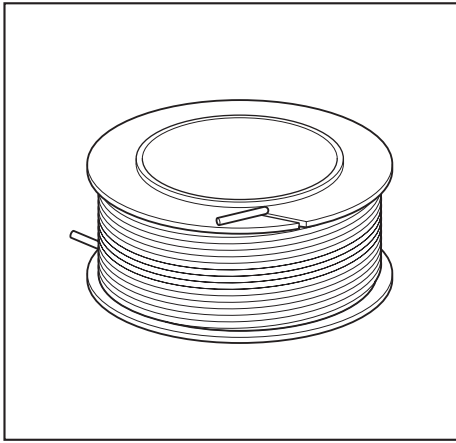
Netspanningsadapter
(De vorm van de stekker van de netspanningsadapter verschilt afhankelijk van het land.)



Cabtire-kabel

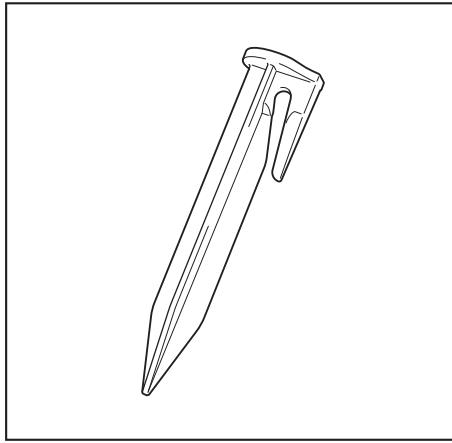


Draad (150 m)



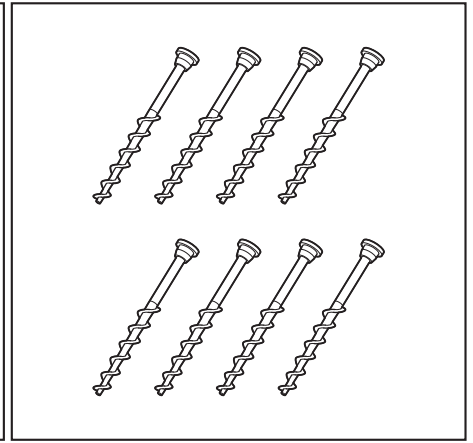
Inbussleutel 6 (1 stuk)

Pen voor het bevestigen van de draad (150 stuks)

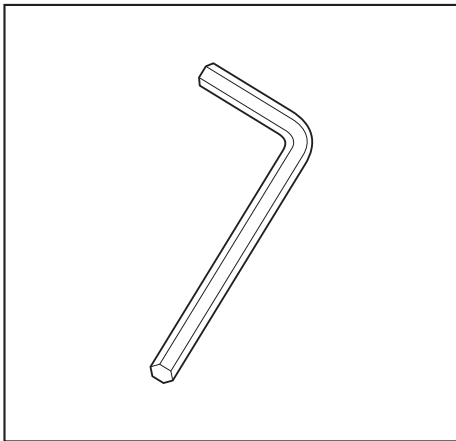


Maaimes
(in totaal 12 stuks: 3 stuks worden gemonteerd en 9 stuks zijn reserve)

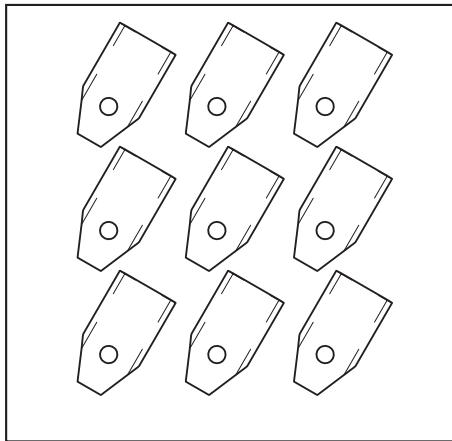
Schroefpen (voor het bevestigen van het laadstation)
(8 stuks)



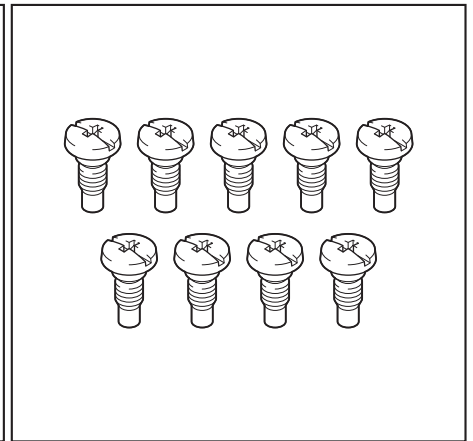
Schroef (voor het bevestigen van het maaimes)
(in totaal 12 stuks: 3 stuks worden gemonteerd en 9 stuks zijn reserve)



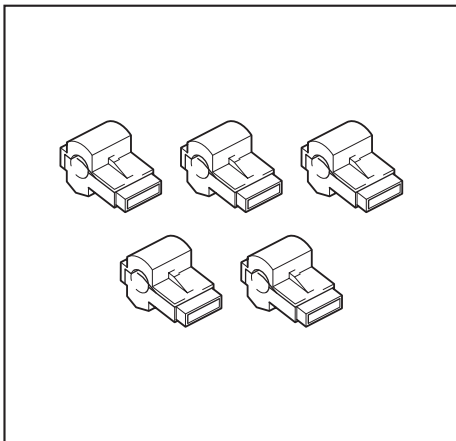
Aansluitklem (5 stuks)



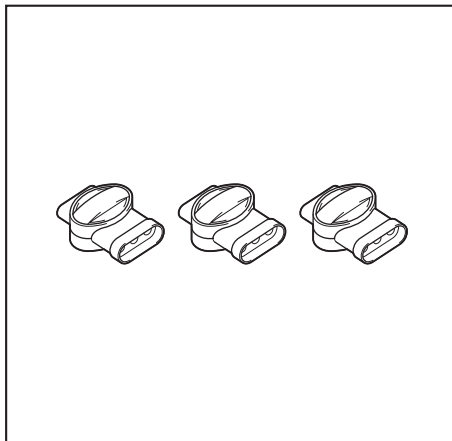
Koppelstuk (3 stuks)



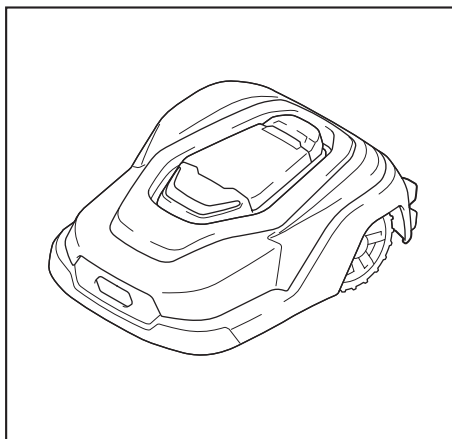
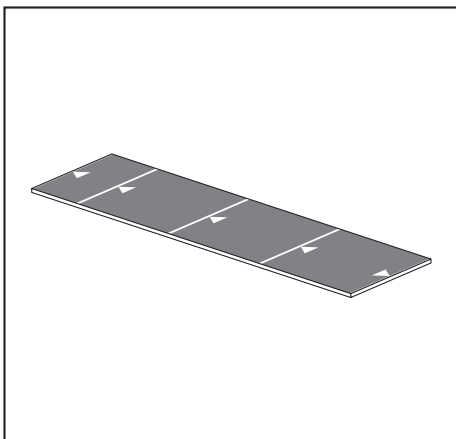
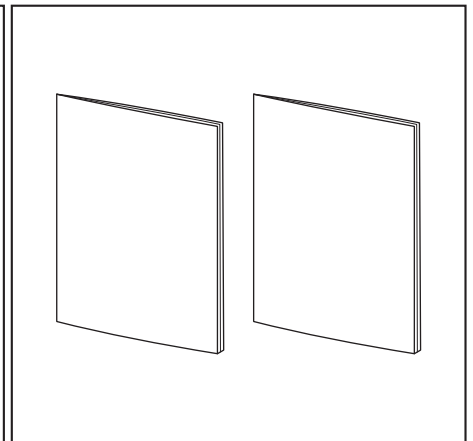
Gebruiksaanwijzing
Montagehandleiding



Meetlat (scheur deze af langs de geperforeerde lijnen op de doos)

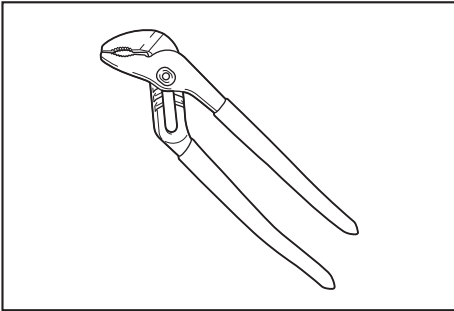


Robotmaaier

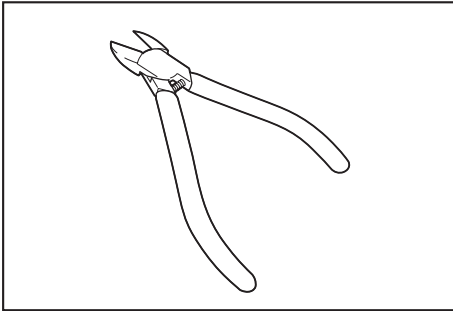


Benodigde gereedschappen voor de montage

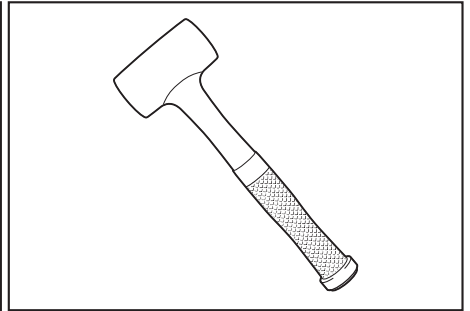
Klemtang



Kniptang



Kunststof hamer



De robotmaaier dragen

⚠WAARSCHUWING: Verzeker u ervan dat de aan-uitschakelaar van de robotmaaier uit staat.

⚠WAARSCHUWING: Houd de robotmaaier niet aan iets anders vast dan de handgreep.

⚠WAARSCHUWING: Houd de robotmaaier niet vast met de maaimessen naar u toe gericht.

⚠WAARSCHUWING: Bedien de robotmaaier niet terwijl andere personen deze aanraken.

1. Als de robotmaaier in werking is, drukt u op de "STOP"-knop.

Het displaydeksel gaat open en de robotmaaier stopt.

2. Sluit het displaydeksel en druk op de O-kant van de aan-uitschakelaar.
3. Pak de handgreep vast en til de robotmaaier op.

► **Fig.2:** 1. Handgreep 2. Aan-uitschakelaar

Het maaigebied voorbereiden

Bereid als volgt voor om het automatisch maaien van de robotmaaier niet te hinderen.

- Verwijder altijd stokken, stenen en andere grote voorwerpen uit het maaigebied.
- Als het gras langer is dan 100 mm, maait u het eerst af op die lengte of korter.
- Vul eventuele lage plekken of plaatsen waar een waterplas blijft staan op en werk deze glad af.
- Verwijder sneeuw in het geval dit zich heeft opgehoopt.

De netspanningsadapter monteren

Kies een goed geventileerde locatie in de schaduw waar geen regendruppels erop vallen. Plaats de netspanningsadapter op een hoogte van 30 cm of meer boven de grond. Wij adviseren u de netspanningsadapter met schroeven op een muur te monteren.

KENNISGEVING: Om te voorkomen dat de aansluitklem vervormd of beschadigd raakt, sluit u de aansluitklem recht aan zonder hem te kantelen.

OPMERKING: Een gewoon stopcontact voor een locatie buitenshuis die niet wordt blootgesteld aan regen is vereist.

OPMERKING: Als de montageplaats onvoldoende draagkracht heeft, moet u deze versterken.

OPMERKING: Nadat de netspanningsadapter is gemonteerd, trekt u de stekker van de netspanningsadapter uit het stopcontact.

OPMERKING: Sluit niet meerdere cabtine-kabels op elkaar aan.

► **Fig.3:** 1. Netspanningsadapter 2. Cabtine-kabel

► **Fig.3:** a) 30 cm of meer boven de grond

Het laadstation plaatsen

Het laadstation laadt de robotmaaier en stuurt signalen door de begrenzingsdraad en begeleidingsdraad.

Montagevoorwaarden voor het laadstation

KENNISGEVING: Buig de grondplaat niet.

- Kies zo mogelijk een horizontale locatie in de buurt van de stroomvoorziening ($\pm 5^\circ$ of minder).
- Kies een locatie die niet is blootgesteld aan direct zonlicht.
- Als het laadstation op het gazon wordt geplaatst, moet die locatie eerst kort gemaaid worden.
- Er is een ruimte van 3 meter of meer vanaf de achterkant van het laadstation.

► **Fig.4:** 1. Grondplaat

► **Fig.4:** a) 5° of minder b) 3 m of meer

De locatie van het laadstation bepalen

Bepaal de locatie van het laadstation door te voldoen aan de montagevoorwaarden.

OPMERKING: Bevestig het laadstation nog niet. In deze stap bepaalt u alleen de locatie van het laadstation.

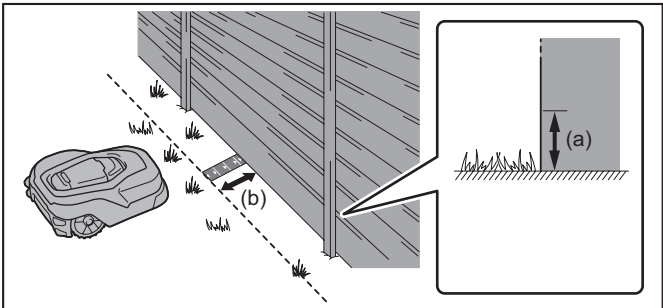
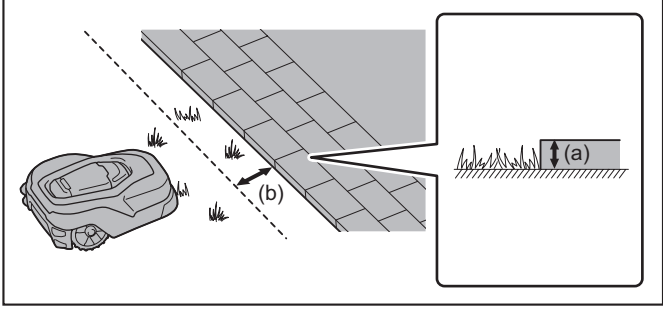
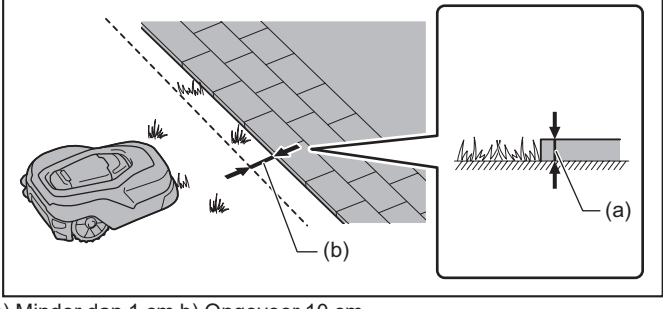
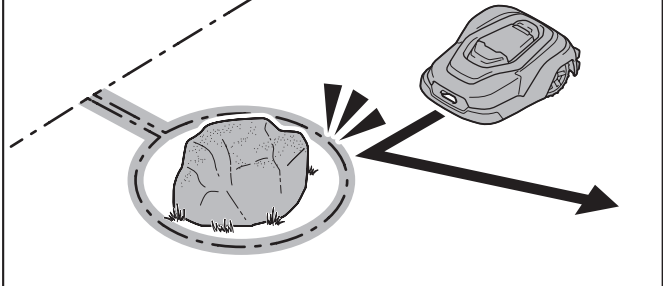
De begrenzingsdraad monteren

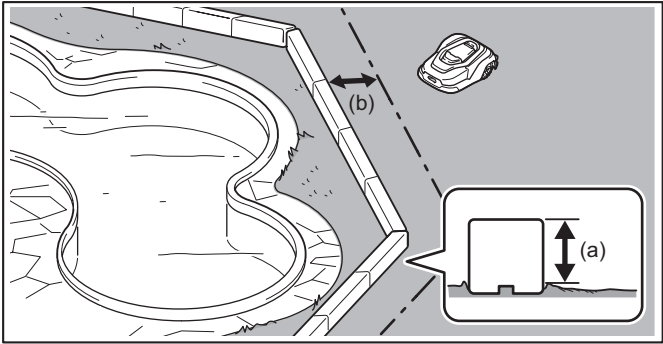
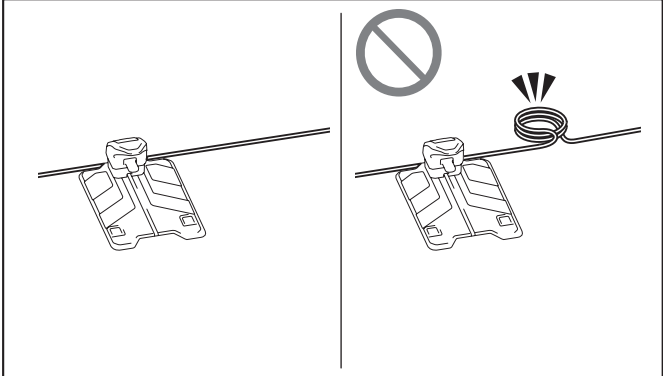
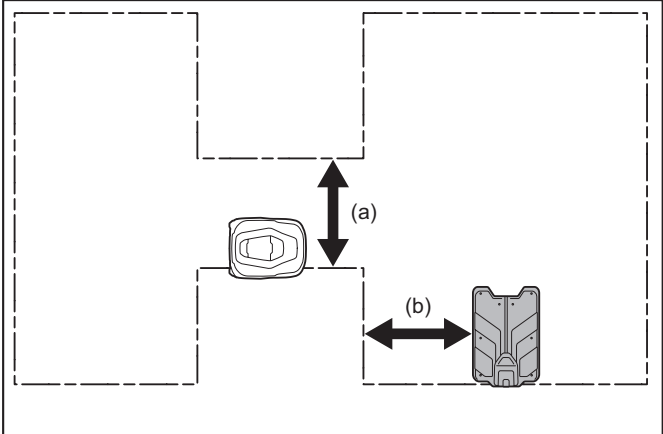
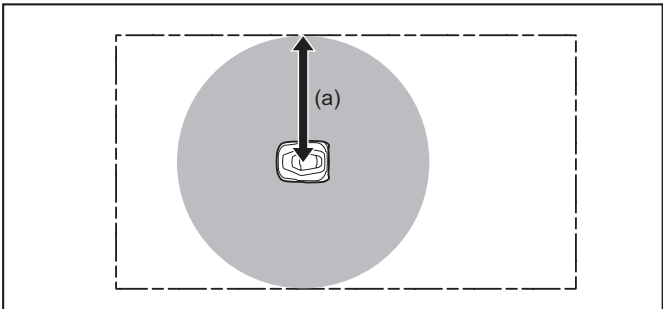
- De begrenzingsdraad wordt gemonteerd langs de buitenrand van het gebied waarbinnen de robotmaaier de maaierwerkzaamheden uitvoert. Monteer de begrenzingsdraad zodanig dat deze het hele maaigebied omsluit in één enkele ononderbroken lijn, en sluit beide uiteinden van de begrenzingsdraad aan op het laadstation.
- De robotmaaier zal niet correct werken als de begrenzingsdraad niet correct wordt gemonteerd. Verzekert u ervan de begrenzingsdraad te monteren aan de hand van de instructies in deze handleiding.
- Als een metaal voorwerp, zoals een metaal staaf, op de grond ligt, stoort het metaal voorwerp het lussignaal en leidt ertoe dat de robotmaaier stopt.

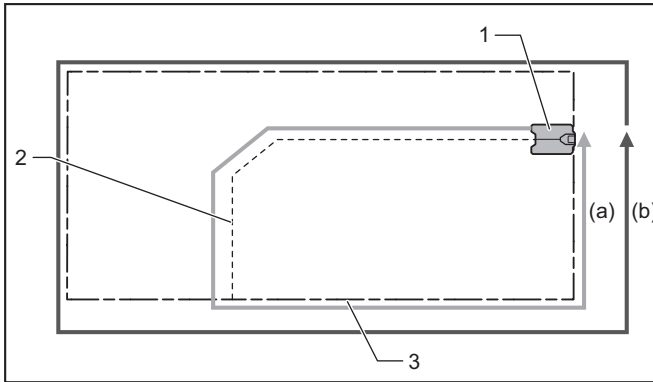
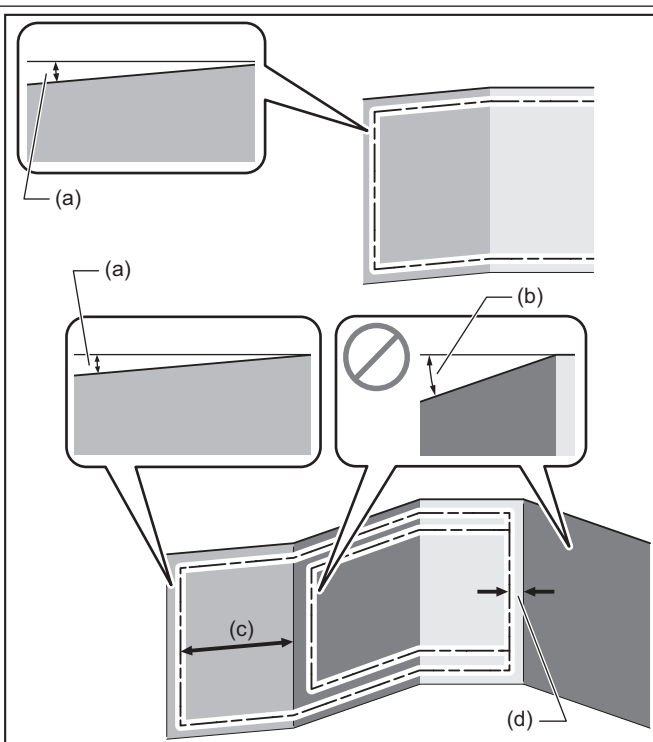
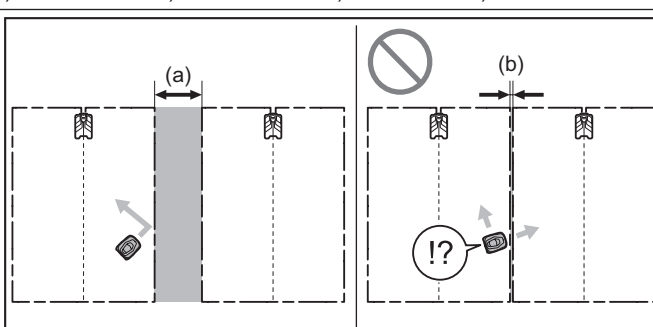
OPMERKING: De begrenzingsdraad kan op twee manieren worden gemonteerd: vastzetten met pennen of ingraven in de grond (tot 20 cm diep). Deze montagehandleiding beschrijft de montage met pennen.

Montagevoorwaarden voor de begrenzingsdraad

U kunt de overschrijding van de begrenzing van de robotmaaier instellen tussen 20 en 50 cm. Deze handleiding beschrijft de omstandigheden in de standaardinstellingen (32 cm). Voor verdere informatie over de instelling, raadpleegt u het hoofdstuk "Navigatievoorkeuren" in de gebruiksaanwijzing.

Afbeelding	Voorwaarde
 <p>a) 5 cm of meer b) Ongeveer 35 cm</p>	Houd een afstand van ongeveer 35 cm tot obstakels met een hoogte van 5 cm of meer. (Een strook van ongeveer 25 cm lang het obstakel blijft ongemaaid.) Gebruik de bijgeleverde meetlat om de geschikte afstand tot de obstakels te bepalen. (Scheur de meetlat af langs de geperforeerde lijnen op de doos.)
 <p>a) Minder dan 5 cm b) Ongeveer 30 cm</p>	Houd een afstand van ongeveer 30 cm tot obstakels met een hoogte van minder dan 5 cm. (Een strook van ongeveer 20 cm langs het obstakel blijft ongemaaid.)
 <p>a) Minder dan 1 cm b) Ongeveer 10 cm</p>	Houd een afstand van ongeveer 10 cm tot obstakels met een hoogte van minder dan 1 cm. (Geen strook blijft ongemaaid.)
 <p>a) Minder dan 1 cm b) Ongeveer 10 cm</p>	Als er gebieden zijn waar de robotmaaier niet mag binnengaan, of als er obstakels zijn die de robotmaaier niet mag tegenkomen, schermt u het gebied af door een begrenzingsdraad eromheen te monteren. Voor verdere informatie raadpleegt u "Een eiland maken" (pagina 78).

Afbeelding	Voorwaarde
 <p>a) 15 cm of meer b) 35 cm of meer</p>	<p>Plaats afscheidingen (obstakels) met een hoogte van 15 cm of meer rondom de gebieden waar de robotmaaier nooit mag binnengaan. Bovendien monteert u de begrenzingsdraad op een afstand van 35 cm of meer tot de afscheiding om te voorkomen dat de robotmaaier de afscheiding raakt. (Een strook van ongeveer 25 cm blijft ongemaaid.)</p>
	<p>Wikkel de draad niet op. Als u dit doet kan het signaal worden versterkt en zal de robotmaaier niet correct werken.</p>
 <p>a) 150 cm of meer b) 150 cm of meer</p>	<ul style="list-style-type: none"> - De breedte van het maaigebied moet 150 cm of meer zijn. De robotmaaier keert terug naar het laadstation door de begrenzingsdraad linksom te volgen. - Verzekert u ervan dat de begrenzingsdraad minstens 150 cm afstand houdt tot de zijkant van het laadstation.
 <p>a) 35 m of minder</p>	<p>Plaats de begrenzingsdraad zodanig dat de afstand tussen de begrenzingsdraad en de robotmaaier minder is dan 35 meter. Als de afstand van de dichtstbijzijnde begrenzingsdraad tot de robotmaaier meer is dan 35 meter, zal de robotmaaier niet correct werken.</p>

Afbeelding	Voorwaarde
 <p>1. Laadstation 2. Begeleidingsdraad 3. Begrenzingsdraad a) 400 m of minder b) 800 m of minder</p>	<ul style="list-style-type: none"> - De maximale lengte van de route beginnende bij het laadstation, begeleidingsdraad, begrenzingsdraad en weer terug naar het laadstation, zoals aangegeven in de afbeelding, dient 400 meter of minder te zijn. - De toegestane oppervlakte die u kunt begrenzen door de begrenzingsdraad te monteren, is maximaal 3.500 m². - De maximumlengte van de begrenzingsdraad is 800 meter, inclusief eilanden en subgebieden.
 <p>a) Minder dan 8° b) 8° mm of meer c) 1 m of meer d) 20 cm</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Als het maaigebied een hellingshoek heeft, monteert u de begrenzingsdraad onder een hellingshoek van minder dan 8°. - Als u een begrenzingsdraad monteert op een helling van meer dan 8°, moet een gebied van minder dan 8° over een afstand van 1 meter aanwezig zijn onder de helling. - U kunt een begrenzingsdraad niet monteren op een helling van meer dan 8° in het buitenste maaigebied. - Monteert de begrenzingsdraad op een afstand van 20 cm tot de begrenzing tussen de helling en het vlakke gebied.
 <p>a) 1 m of meer b) Minder dan 1 m</p>	<p>Wanneer u meerdere laadstations gebruikt en meerdere maaigebieden voorbereidt, monteert u de begrenzingsdraden zodanig dat deze 1 meter of meer van elkaar gescheiden zijn.</p>

De begrenzingsdraad monteren

OPMERKING: De begrenzingsdraad moet vanuit beide zijanten van het laadstation 1,5 meter of meer recht lopen.

OPMERKING: Voor verdere informatie, zoals de montageafstand tot obstakels, raadpleegt u "*De draden aansluiten op het laadstation*" (pagina 80).

1. Sla met behulp van een kunststof hamer de eerste pen in de grond nabij het laadstation en bevestig de begrenzingsdraad.

► **Fig.5:** 1. Laadstation 2. Pen

► **Fig.5:** a) 1,5 m of meer

2. Span de begrenzingsdraad zodat deze niet boven de grond zweeft en sla daarna de volgende pen in de grond op een afstand van ongeveer 1 meter vanaf de vorige pen.

OPMERKING: Als de begrenzingsdraad boven de grond zweeft, verkleint u de onderlinge afstand tussen de pennen.

OPMERKING: Voor verdere informatie, zoals de montageafstand tot obstakels, raadpleegt u "*Montagevoorwaarden voor de begrenzingsdraad*" (pagina 75).

3. Vorm een lus (oog) van ongeveer 20 cm om speling te creëren in de begrenzingsdraad op de beoogde locatie waar de begeleidingsdraad later zal worden aangesloten op de begrenzingsdraad.

► **Fig.6:** 1. Beoogde aansluitlocatie 2. Begrenzingsdraad 3. Begeleidingsdraad

OPMERKING: Deze begeleidingsdraad begeleidt de robotmaaier wanneer deze terugkeert naar het laadstation. Voor informatie over het aansluiten van de begeleidingsdraad, raadpleegt u "*De begeleidingsdraad monteren*" (pagina 80).

4. Als er gebieden zijn waar de robotmaaier niet mag binnengaan, of als er obstakels zijn die de robotmaaier niet mag tegenkomen, schermt u het gebied af door een begrenzingsdraad eromheen te monteren.

OPMERKING: Raadpleeg voor verdere informatie "*Een eiland maken*" (pagina 78).

5. Nadat de begrenzingsdraad tot aan het laadstation is gemonteerd, slaat u met behulp van een kunststof hamer de laatste pen in de grond naast de eerste pen aan het begin van de begrenzingsdraad.

► **Fig.7:** 1. Pen aan het begin 2. Pen aan het eind

6. Knip de begrenzingsdraad door en laat daarbij een draadlengte over om dit aan te kunnen sluiten op het laadstation.

► **Fig.8:** 1. Aansluitpunt L 2. Aansluitpunt R

7. Op het punt langs de extra draadlengte waarop de aansluitklem het aansluitpunt op het laadstation kan bereiken, lijnt u de begrenzingsdraad uit met de groef in de aansluitklem. Sluit de aansluitklem en knijp deze krachtig dicht met behulp van een klemtang.

► **Fig.9:** 1. Begrenzingsdraad 2. Groef in de aansluitklem

8. Knip de overtollige begrenzingsdraad af met behulp van een kniptang op een afstand van ongeveer 1 cm vanaf de aansluitklem.

► **Fig.10**

9. Bevestig een aansluitklem op dezelfde manier aan het andere uiteinde van de begrenzingsdraad.

OPMERKING: Bevestig de aansluitklemmen nog niet aan het laadstation. De aansluiting op het laadstation wordt verderop beschreven bij "*De draden aansluiten op het laadstation*" (pagina 80).

Een eiland maken

Als zich in het maaigebied een obstakel bevindt, zoals een boom of rotspartij, die niet kan worden weggehaald, geleidt u de begrenzingsdraad er helemaal omheen om een eiland te maken.

- Monteer de begrenzingsdraad rondom een obstakel om een eiland te maken. Gebruik een korte afstand tussen de pennen en zorg ervoor dat de afstand tot het obstakel ongeveer 35 cm is.
- Monteer de twee begrenzingsdraden die naar en vanaf het eiland lopen dicht tegen elkaar (tussenafstand 0 cm). Hierdoor kan de robotmaaier de draden oversteken.
 - Bevestig de twee begrenzingsdraden aan dezelfde pen.

KENNISGEVING: Zorg ervoor dat de twee begrenzingsdraden elkaar niet kruisen. De robotmaaier zal dan stoppen als gevolg van een fout.

► **Fig.11:** 1. Obstakel 2. Pen 3. Begrenzingsdraad

► **Fig.11:** a) Ongeveer 35 cm b) Dicht tegen elkaar (tussenafstand 0 cm)

- U kunt als volgt meerdere eilanden maken.

► **Fig.12:** 1. Begrenzingsdraad 2. Pen

Een subgebied maken

Als er een afgescheiden maaigebied is waarnaar geen route loopt waarover de robotmaaier vanaf het laadstation automatisch kan navigeren, wordt dat maaigebied een subgebied (b) genoemd. Het gebied waarin het laadstation zich bevindt, wordt het hoofdgebied (a) genoemd.

- Het is noodzakelijk om de robotmaaier uit te schakelen en de robotmaaier met de hand te verplaatsen tussen het hoofdgebied en het subgebied.
- Monteer de begrenzingsdraad zodanig dat de breedte van de route tussen het hoofdgebied en het subgebied 10 cm of minder is.
- De begrenzingsdraad moet worden gemonteerd in één enkel ononderbroken lijn rondom het gehele maaigebied ((a) en (b)).
- Voor het maaien van het subgebied moet u de instellingen van de robotmaaier veranderen. Raadpleeg voor meer informatie de gebruiksaanwijzing van dit apparaat.

► **Fig.13:** 1. Begrenzingsdraad 2. Laadstation 3. 10 cm of minder

► **Fig.13:** a) Hoofdgebied b) Subgebied

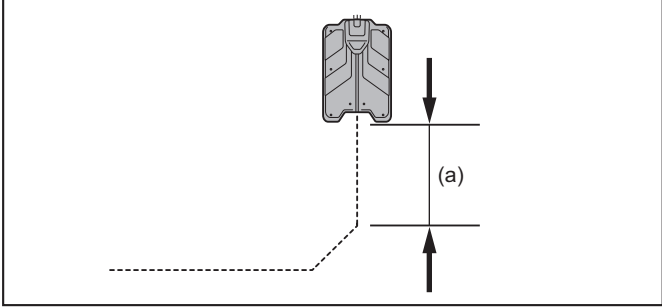
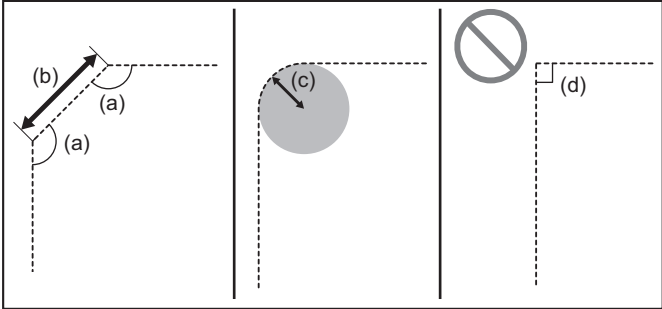
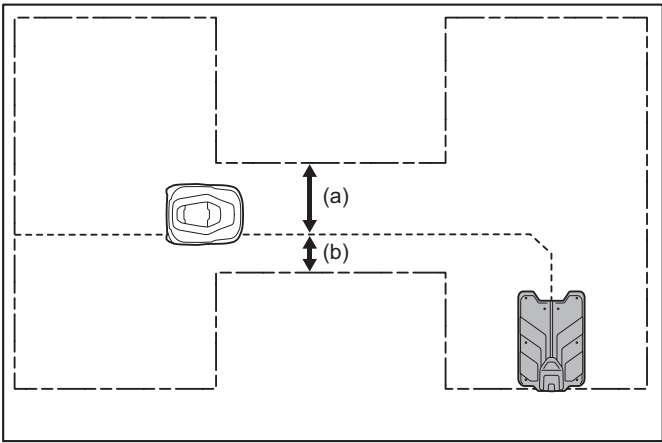
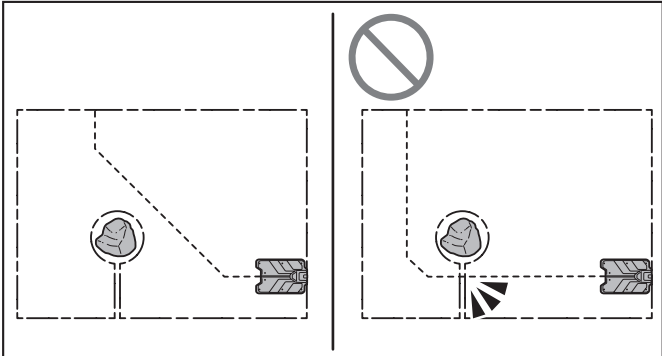
De begeleidingsdraad monteren

De begeleidingsdraad begeleidt de robotmaaier naar het laadstation. Deze draad begeleidt de robotmaaier ook naar gebieden waar de robotmaaier minder vaak komt als gevolg van topografische redenen, enz.

OPMERKING: Maximaal 2 begeleidingsdraden kunnen worden gemonteerd.

OPMERKING: Maak geen aftakkingen in de begeleidingsdraad.

Montagevoorwaarden voor de begeleidingsdraad

Afbeelding	Voorwaarde
 <p>a) 2 m of meer</p>	<p>Zoals aangegeven in de afbeelding, monteert u de begeleidingsdraad minstens 2 meter recht vanuit het laadstation. De robotmaaier kan mogelijk niet terugkeren naar het laadstation.</p>
 <p>a) Ongeveer 135° b) 50 cm of meer c) 1 m of meer d) 90° of minder</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Als de begeleidingsdraad een bocht moet maken, monteert u de begeleidingsdraad onder een hoek van ongeveer 135°. De robotmaaier kan mogelijk niet terugkeren naar het laadstation wanneer de hoek 90° of minder is. - Verzekert u ervan dat de rechte diagonaallijn minstens 50 cm is. - Als de begeleidingsdraad in een bocht moet worden gemonteerd, verzekert u zich ervan dat de cirkelstraal 1 meter of meer is.
 <p>a) 100 cm of meer b) 50 cm of meer</p>	<p>De breedte van het maaigebied moet 150 cm of meer zijn. Verzekert u ervan dat de ruimte aan de linkerkant van de begeleidingsdraad breed is omdat de robotmaaier langs de linkerkant van de begeleidingsdraad rijdt bij het terugkeren naar het laadstation.</p>
	<p>Zorg ervoor dat de begeleidingsdraad de begrenzingsdraad niet kruist.</p>

De begeleidingsdraad monteren

1. Knip de lus (oog) in de begrenzingsdraad door die van tevoren is aangebracht op de locatie waar de begeleidingsdraad moet worden aangesloten op de begrenzingsdraad.

► **Fig.14:** 1. Begrenzingsdraad

2. Steek de begeleidingsdraad in de middelste poort en de begrenzingsdraden in de linker en rechter poorten van het bijgeleverde koppelstuk.

► **Fig.15:** 1. Koppelstuk 2. Begrenzingsdraad 3. Begeleidingsdraad

OPMERKING: Steel alle drie draden zo ver mogelijk erin.

3. Knijp het koppelstuk dicht met behulp van een klemtang om de draden in het koppelstuk te bevestigen.

► **Fig.16**

4. Sla met behulp van een kunststof hamer pennen in de grond aan beide zijden van het koppelstuk.

► **Fig.17:** 1. Pen

OPMERKING: Verzeker u ervan dat de aansluiting tussen de begeleidingsdraad en de begrenzingsdraad ongeveer 90° is.

5. Monteer de begeleidingsdraad door deze met behulp van een kunststof hamer met pennen in de grond te bevestigen tot aan het laadstation.

• Gebruik een afstand van ongeveer 1 meter tussen de pennen, maar houd een kortere afstand aan als de begeleidingsdraad boven de grond zweeft.

• Als de begeleidingsdraad een bocht moet maken, monteert u de begeleidingsdraad onder een hoek van ongeveer 135°.

• Monteer de begeleidingsdraad in een rechte lijn over een afstand van 2 meter of meer recht vóór het laadstation.

• Raadpleeg voor overige montagevoorwaarden voor de begeleidingsdraad "*Montagevoorwaarden voor de begeleidingsdraad*" (pagina 79).

► **Fig.18:** 1. Laadstation 2. Begeleidingsdraad

► **Fig.18:** a) 2 m of meer b) Ongeveer 135°

6. Nadat u klaar bent met het monteren van de begeleidingsdraad tot aan het laadstation, geleidt u de begeleidingsdraad naar de achterkant van het laadstation door de opening onderaan het opstaande deel van het laadstation.

► **Fig.19:** 1. Opening 2. Opstaande deel

OPMERKING: Knip de begeleidingsdraad door op het punt waarop nog ongeveer 30 cm uit de achterkant van het laadstation steekt.

7. Leg de begeleidingsdraad op de gleuf door het midden van de grondplaat en druk hem erin.

► **Fig.20:** 1. Groef 2. Grondplaat

8. Bevestig een aansluitklem aan het uiteinde van de begeleidingsdraad.

OPMERKING: Raadpleeg pagina 78 voor informatie over het bevestigen van de aansluitklem.

9. Voor het aansluiten van een tweede begeleidingsdraad, herhaalt u de stappen 1 tot en met 8.

OPMERKING: Raadpleeg voor verdere informatie over het aansluiten op het laadstation "*De draden aansluiten op het laadstation*" (pagina 80).

Een draad verlengen

Om een draad te verlengen, sluit u de twee draden op elkaar aan met behulp van een bijgeleverd koppelstuk.

1. Steek de draden in de linker en rechter poorten van de drie aansluitpoorten van het bijgeleverde koppelstuk.

► **Fig.21:** 1. Koppelstuk 2. Draad

OPMERKING: Steel beide draden zo ver mogelijk erin.

OPMERKING: Het verlengen van draden is mogelijk door ze in twee willekeurige aansluitpoorten te steken, maar wij adviseren u de linker en rechter aansluitpoort te gebruiken om ze op een rechte manier te verlengen.

2. Knijp het koppelstuk dicht met behulp van een klemtang om de draden in het koppelstuk te bevestigen.

► **Fig.22**

Het laadstation bevestigen

Verzeker u ervan dat de cabtire-kabel tot aan het laadstation reikt en bevestig deze vervolgens met schroefpennen (8 stuks) met behulp van inbussleutel 6.

► **Fig.23:** 1. Inbussleutel 6 2. Schroefpen (voor het bevestigen van het laadstation) (8 stuks)

De draden aansluiten op het laadstation

Nadat u klaar bent met het monteren van de draden, sluit u de begrenzingsdraad, begeleidingsdraad en cabtire-kabel aan op het laadstation.

De begrenzingsdraad aansluiten

1. Open de afdekking van de aansluitpunten en verwijder de afdekking van de draden vanaf het laadstation.

► **Fig.24:** 1. Afdekking van de aansluitpunten 2. Afdekking van de draden

2. Ga achter het laadstation staan en steek de begrenzingsdraad die vanaf de linkerkant komt vanaf de onderkant door de haken aan de linkerkant (3 plaatsen).

► **Fig.25:** 1. Begrenzingsdraad die vanaf de linkerkant komt 2. Haken aan de linkerkant (3 plaatsen)

3. Bevestig de aansluitklem aan het uiteinde van de draad op aansluitpunt R.

► **Fig.26:** 1. Aansluitpunt R 2. Aansluitklem van de begrenzingsdraad die vanaf de linkerkant komt

KENNISGEVING: Om te voorkomen dat de aansluitklem vervormd of beschadigd raakt, sluit u de aansluitklem recht aan zonder hem te kantelen.

4. Op dezelfde manier, steek de begrenzingsdraad die vanaf de rechterkant komt vanaf de onderkant door de haken aan de rechterkant (3 plaatsen) en bevestig de aansluitklem op aansluitpunt L.

► **Fig.27:** 1. Aansluitpunt L 2. Aansluitklem van de begrenzingsdraad die vanaf de rechterkant komt 3. Haken aan de rechterkant (3 plaatsen)

KENNISGEVING: Controleer of de begrenzingsdraden zijn aangesloten op de juiste aansluitpunten. Als de begrenzingsdraden zijn aangesloten op de verkeerde aansluitpunten, zal de robotmaaier het maaigebied niet herkennen.

► **Fig.28:** 1. Begrenzingsdraad 2. Maaigebied

De begeleidingsdraad aansluiten

Steek de begeleidingsdraad door de haken aan de rechter- of linkerkant (2 plaatsen) en bevestig de aansluitklem aan het uiteinde van de draad op aansluitpunt G1 of G2.

KENNISGEVING: Om te voorkomen dat de aansluitklem vervormd of beschadigd raakt, sluit u de aansluitklem recht aan zonder hem te kantelen.

OPMERKING: De aansluitklem van de begeleidingsdraad kan worden bevestigd op aansluitklem G1 of G2.

► **Fig.29:** 1. Aansluitklem van de begeleidingsdraad 2. Aansluitpunt G2 3. Haken aan de rechterkant (2 plaatsen) 4. Uitsparing (steek de begeleidingsdraad niet hierdoor)

OPMERKING: Als er een tweede begeleidingsdraad is, sluit u deze aan op het vrije aansluitpunt, G1 of G2, volgens dezelfde procedure.

De cabtire-kabel aansluiten

1. Sluit de plug van de cabtire-kabel aan op de aansluiting.

► **Fig.30:** 1. Aansluiting 2. Plug van de cabtire-kabel

KENNISGEVING: Om te voorkomen dat de aansluitklem vervormd of beschadigd raakt, sluit u de aansluitklem recht aan zonder hem te kantelen.

2. Bevestig de cabtire-kabel vanaf de bovenkant in de klemmen in het midden (3 plaatsen).

► **Fig.31:** 1. Klemmen in het midden (3 plaatsen)

3. Bevestig de afdekking van de draden.

• Geleid de cabtire-kabel door de uitsparing in de afdekking van de draden.

► **Fig.32:** 1. Afdekking van de draden 2. Uitsparing

4. Sluit de afdekking van de aansluitpunten en sluit de stekker van de netspanningsadapter aan op een stopcontact.

► **Fig.33:** 1. Afdekking van de aansluitpunten

5. Controleer of de laadstationindicator groen brandt.

• Als de begrenzingsdraad correct is aangesloten, brandt de laadstationindicator groen.

• Als er een verbindingfout is gemaakt, knippert de laadstationindicator rood. Corrigeer eventuele fouten in de aansluiting op het laadstation of in elke draad afzonderlijk, en controleer de laadstationindicator opnieuw.

► **Fig.34:** 1. Laadstationindicator

De robotmaaier opladen

1. Druk op de I-kant van de aan-uitschakelaar van de robotmaaier om hem in te schakelen.

► **Fig.35**

OPMERKING: Het is noodzakelijk om de robotmaaier in te schakelen wanneer deze moet worden opgeladen.

2. Koppel de robotmaaier in het laadstation.

► **Fig.36**

OPMERKING: Wanneer het opladen begint, knippert de led-lamp van de robotmaaier groen. Nadat het opladen klaar is, gaat de led-lamp uit.



Oorspronkelijke instellingen

OPMERKING: Trek vóór gebruik het beschermvel van het bedieningsgedeelte af.

Wanneer de robotmaaier de eerste keer wordt ingeschakeld, wordt het onderstaande oorspronkelijke instellingenschermbild weergegeven. Voer de displaytaal, datum en tijd, maaigebied en pincode in.

1. Druk op de "STOP"-knop van de robotmaaier en open het displaydeksel.

► **Fig.37:** 1. Displaydeksel 2. "STOP"-knop

2. Selecteer de taal die u wilt gebruiken met behulp van de toetsen   en druk daarna op de toets .






► **Fig.38**

3. Selecteer de gewenste weergaven van de datum- en tijndeling met behulp van de toetsen    .

4. Selecteer [Next (Volgende)] met behulp van de toetsen     en druk daarna op de toets .

► **Fig.39**

5. Druk op de toetsen     om het item te selecteren en voer de datum en tijd in door op de toetsen **0** tot en met **9** te drukken.

6. Selecteer [Verify (Controleren)] met behulp van de toetsen     en druk daarna op de toets .

► **Fig.40**

7. Selecteer het maaigebied met behulp van de toetsen   en druk daarna op de toets .

► **Fig.41**

8. Druk op **0** tot en met **9** om de pincode in te voeren.

► **Fig.42**

9. Voer de pincode nogmaals in om deze te bevestigen.

► **Fig.43**

OPMERKING: Noteer de pincode en bewaar deze op een veilige plaats zodat u hem niet vergeet.

De aansluitingen van de draden controleren

Wegrijden vanuit het laadstation controleren

[Beginmenu] > [Main menu (Hoofdmenu)] > [Navigation preferences (Navigatievoorkeuren)] > [Mower departing points (Startpunten van maaier)]

Volg de onderstaande procedure en controleer of de robotmaaier wegrijdt uit het laadstation. Bij het wegrijden slaat de robotmaaier de sterkte van het magnetisch veld van het laadstation op in zijn geheugen om correct koppelen mogelijk te maken.

KENNISGEVING: Verzeker u ervan te controleren of de robotmaaier wegrijdt nadat de draden zijn aangesloten. Anders navigeert de robotmaaier mogelijk op lage snelheid over de begeleidingsdraad, of navigeert mogelijk niet op lage snelheid op het laadstation.

KENNISGEVING: Koppel de robotmaaier in het laadstation voordat u de manier van wegrijden instelt.

1. Druk op het bedieningspaneel op de -knop.




Het [Main menu (Hoofdmenu)] wordt weergegeven.

2. Selecteer op het display  [Navigation preferences (Navigatievoorkeuren)] met behulp van de toetsen /  en druk daarna op de toets .

Het submenu wordt weergegeven.

3. Selecteer [Mower departing points (Startpunten van maaier)].



Het menuselectiescherm wordt weergegeven.

4. Selecteer het profielnummer van de manier van wegrijden die u wilt instellen met behulp van de toetsen /  en druk op de toets .

► **Fig.44**

Het optiemenu wordt weergegeven.

5. Gebruik het toetsenblok en selecteer de gewenste omstandigheden in de optievelden weergegeven op het display.

Optie	Beschrijving
Wire to trace: (Te volgen lijn:)	Selecteer het type draad dat de robotmaaier moet volgen nadat hij is weggereden uit het laadstation. Druk op de toetsen  /  om het gewenste type draad weer te geven. Om direct na het wegrijden uit het laadstation te starten met maaien zonder een specifieke draad te volgen, selecteert u [------].
Departure position: (Startpunt:)	Voer de afstand in die de robotmaaier moet wegrijden uit het laadstation voordat hij mag starten met maaien. U kunt een afstand van 0 tot en met 800 m invoeren.
Probability (Waarschijnlijkheid)	Voer de waarschijnlijkheid in procenten in van het uitvoeren van het ingestelde profiel.

► **Fig.45:** 1. Maximumwaarde van de waarschijnlijkheid die kan worden ingevoerd

OPMERKING: De maximumwaarde van de waarschijnlijkheid die kan worden ingevoerd, wordt voor elk profiel links naast het invoerveld weergegeven. Voer een waarde in die lager is dan de maximumwaarde. Als u een hogere waarde invoert dan is toegestaan, zal deze worden vervangen door de maximumwaarde.

6. Selecteer [Test (Testen)] en voer een testnavigatie uit voordat u de instellingen opslaat.

De robotmaaier rijdt langs de geselecteerde draad.

De robotmaaier stopt automatisch na de afstand die u invoert.

OPMERKING: De bevestiging is voltooid als de robotmaaier het laadstation verlaat en stopt op het opgegeven punt.

7. Druk op de "STOP"-knop.

Het displaydeksel gaat open.

8. Selecteer [Yes (Ja)] om de registratie te registreren of [Nee] om deze te annuleren wanneer het bevestigingsscherm wordt weergegeven dat vraagt of de manier van wegrijden tijdens de proefnavigatie moet worden geregistreerd.

Als u [Nee] selecteert, moet u het instellen opnieuw uitvoeren vanaf het begin.

De montage van de begrenzingsdraad controleren

Controleer of de begrenzingsdraad correct is gemonteerd.

1. Houd de handgreep van de robotmaaier vast en verplaats de robotmaaier met de hand zodat deze gericht is naar de begrenzingsdraad.

► **Fig.46:** 1. Begrenzingsdraad

2. Druk op de "STOP"-knop.

Het displaydeksel gaat open.

3. Druk op de toets , selecteer [Auto mowing (Automatisch maaien)] en druk op de toets .

4. Sluit het displaydeksel.

De robotmaaier start met maaien en rijdt in de richting van de begrenzingsdraad.

5. Controleer of de robotmaaier van richting verandert bij de begrenzingsdraad en verder gaat met de maainavigatie.

► **Fig.47:** 1. Begrenzingsdraad

6. Druk op de "STOP"-knop.

De robotmaaier stopt.

7. Zet de aan-uitschakelaar van de robotmaaier uit en draag hem naar een andere locatie en zet daarna de schakelaar aan. Controleer of de robotmaaier op soortgelijke wijze reageert op andere locaties langs de begrenzingsdraad.


De robotmaaier laten terugkeren naar het laadstation

[Beginmenu] > [Park (Parkeren)] > [Stay at charging station (In laadstation blijven)]

Deze procedure is niet nodig in het geval een begeleidingsdraad is gemonteerd. Ga verder met [De montage van de begeleidingsdraad controleren]. Voer deze procedure uit wanneer de robotmaaier wordt gebruikt zonder dat een begeleidingsdraad is gemonteerd.

Laat de robotmaaier terugkeren naar het laadstation.


OPMERKING: Standaard zoekt de robotmaaier bij voorkeur naar signalen vanaf de begeleidingsdraad en keert hij terug naar het laadstation aan de hand van de signalen vanaf de begeleidingsdraad. Zelfs als er geen begeleidingsdraad in uw maaigebied is, zal de robotmaaier eerst zoeken naar signalen vanaf de begeleidingsdraad gedurende een vooraf ingestelde zoektijd. Nadat de voorkeurszoektijd is verstreken, zal de robotmaaier vervolgens zoeken naar signalen vanaf de begrenzingsdraad en terugkeren naar het laadstation aan de hand van de signalen vanaf de begrenzingsdraad. Als u de begeleidingsdraad niet wilt monteren, adviseren wij u de voorkeurszoektijd voor de begeleidingsdraad te veranderen. Raadpleeg voor verdere informatie "De actieve zoekperiode van het begeleidings signaal instellen" in de gebruiksaanwijzing.

1. Druk op het bedieningspaneel op de -knop.

Het submenu wordt weergegeven.

► **Fig.48**

2. Selecteer [Stay at charging station (In laadstation blijven)].

Wanneer op de toets  wordt gedrukt, wordt het bericht [Close the display cover to return to the charging station. (Sluit het displaydeksel om terug te plaatsen in laadstation.)] weergegeven.

3. Sluit het accudeksel.

Controleer of de robotmaaier terugkeert naar het laadstation.

De montage van de begeleidingsdraad controleren



Controleer of de begeleidingsdraad correct is gemonteerd.

1. Terwijl de robotmaaier is uitgeschakeld, houdt u de handgreep van de robotmaaier vast en verplaatst de robotmaaier met de hand zodat deze gericht is naar de begeleidingsdraad.

► **Fig.49: 1.** Begeleidingsdraad

2. Druk op de "STOP"-knop.

Het displaydeksel gaat open.

3. Druk op de toets , selecteer [Stay at charging station (In laadstation blijven)] en druk op de toets .

4. Sluit het displaydeksel.

De robotmaaier begint de maanavigatie in de richting van de begeleidingsdraad.

5. Controleer of de robotmaaier van richting verandert bij de begeleidingsdraad, langs de begeleidingsdraad navigeert in de richting van het laadstation en in het laadstation wordt gekoppeld.

OPMERKING: Nadat de robotmaaier de begeleidingsdraad heeft gedetecteerd, zal hij langs de linkerkant van de begeleidingsdraad rijden.

Hiermee zijn de montage- en bedieningscontroles voltooid. Voor een gedetailleerde beschrijving van het gebruik van dit apparaat raadpleegt u de gebruiksaanwijzing van dit apparaat.

PRAKTIJKVOORBEELDEN

Hier volgen enkele voorbeelden van praktijksituaties en instellingen.

De getoonde informatie in de afbeeldingen dient slechts als voorbeeld en om de verschillende gazonformaten te illustreren waarbij elk voorbeeld meer geschikt is. Pas de voorbeelden aan aan de hand van uw voorkeuren.

Tuin bij een privéhuis

Een knusse binnentuin of een kleine vierkante tuin achter uw huis omgeven door een laag hekwerk en wandelpaden.

► **Fig.50: 1.** Laadstation **2.** Begrenzingsdraad **3.** Begeleidingsdraad

Praktische informatie

Maaigebied	500 m ²
Werkdagen en -tijden per week	6 uur op 6 dagen per week 12 uur op 3 dagen per week
Manier van wegrijden uit het laadstation [uitvoeringsprioriteit (%)]	Start direct met maaien vanuit het laadstation op [100%]. Raadpleeg het startpunt van de robotmaaier "A" in de afbeelding.
Noodzaak om subgebieden in te stellen	Nee
Tips voor montage en instellingen	Plaats het laadstation aan het dichtstbijgelegen uiteinde van de middenlijn die het maaigebied opdeelt in twee gelijke voorste en achterste delen. Monteer een begeleidingsdraad over de middenlijn die het maaigebied opdeelt in twee gelijke voorste en achterste delen.

Tuin met een afgescheiden maaigebied

Een grote tuin langs twee kanten van het huis en een klein, afgescheiden gazon naast een border of moestuin.

► **Fig.51:** 1. Hoofdgebied 2. Subgebied 3. Laadstation 4. Begrenzingsdraad 5. Begeleidingsdraad

Praktische informatie

Maaigebied	Hoofdgebied	1.000 m ²
	Subgebied	400 m ²
Werkdagen en -tijden per week	Hoofdgebied	14 uur op 5 dagen per week
	Subgebied	12 uur op 2 dagen per week
Manier van wegrijden uit het laadstation [uitvoeringsprioriteit (%)]	Hoofdgebied	Start direct met maaien vanuit het laadstation op [70%]. Raadpleeg het startpunt van de robotmaaier "A" in de afbeelding. Rijd weg in de richting van het verre uiteinde van het hoofdgebied en start met maaien bij het koppelstuk aan het uiteinde van de begeleidingsdraad op [30%]. Raadpleeg het startpunt van de robotmaaier "B" in de afbeelding.
	Subgebied	Verplaats de robotmaaier van tevoren met de hand van het hoofdgebied naar het subgebied. Start vervolgens handmatig het maaien. Raadpleeg voor verdere informatie de instructies onder "Maaien zonder automatisch opladen" in de gebruiksaanwijzing.
Noodzaak om subgebieden in te stellen	Ja	
Tips voor montage en instellingen	Plaats het laadstation in het midden van de voorste begrenzing van het hoofdgebied.	
	Monteer een begeleidingsdraad over de middenlijn die het hoofdgebied opdeelt in twee gelijke linker en rechter delen.	

Gazon op een kleine helling

Een gazon in een glooiend landschap van een park, op een golfbaan en soortgelijke situaties. Het gras groeit op verschillende hoogten en zon-schaduwlocaties op één of meer lichte en steile hellingen met zand- en waterpartijen.

► **Fig.52:** 1. Laadstation 2. Begrenzingsdraad 3. Begeleidingsdraad

Praktische informatie

Maaigebied	2.500 m ²
Werkdagen en -tijden per week	24 uur op 7 dagen per week
Manier van wegrijden uit het laadstation [uitvoeringsprioriteit (%)]	Start direct met maaien vanuit het laadstation op [40%]. Raadpleeg het startpunt van de robotmaaier "A" in de afbeelding.
	Rijd weg in de richting van een uiteinde van een vlak grasoppervlak op de heuvel en start met maaien bij het koppelstuk aan het uiteinde van de begeleidingsdraad op [30%]. Raadpleeg het startpunt van de robotmaaier "B" in de afbeelding.
	Rijd weg in de richting van het verre uiteinde van een licht aflopend grasoppervlak en start met maaien bij het koppelstuk aan het uiteinde van de begeleidingsdraad op [30%]. Raadpleeg het startpunt van de robotmaaier "C" in de afbeelding.
Noodzaak om subgebieden in te stellen	Nee
Tips voor montage en instellingen	Plaats het laadstation aan één uiteinde van de middenlijn die het vlakke gazon op de heuvel opdeelt in twee gelijke linker en rechter delen.
	Monteer twee begeleidingsdraden over de middenlijn die het maaigebied opdeelt in twee gelijke voorste en achterste delen. Eén in de richting van het voorste uiteinde van een vlak grasoppervlak op de heuvel, en één in de richting van het achterste uiteinde van een licht aflopend grasoppervlak.
	Verzeker u ervan een begrenzingsdraad te monteren rond oppervlakken die bijna vlak of zo min mogelijk hellend zijn.
	Monteer een begeleidingsdraad diagonaal over de helling aangezien dit voor de robotmaaier gemakkelijker is om de helling te beklimmen.

Goed ontworpen tuin met enkele moeilijk bereikbare plaatsen om te maaien

Een volledig omheinde, omvangrijke tuin bij een groot huis met waterpartijen en een grote verscheidenheid aan planten en tuinelementen. Een goed ontworpen landschap helpt om de tuin mooi te houden, maar creëert geïsoleerde delen voor gazononderhoud.

► **Fig.53:** 1. Laadstation 2. Begrenzingsdraad 3. Begeleidingsdraad

Praktische informatie

Maaigebied	2.500 m ²
Werkdagen en -tijden per week	24 uur op 7 dagen per week
Manier van wegrijden uit het laadstation [uitvoeringsprioriteit (%)]	Start direct met maaien vanuit het laadstation op [30%]. Raadpleeg het startpunt van de robotmaaier "A" in de afbeelding.
	Rijd weg in de richting van het dichtstbijgelegen uiteinde van het maaigebied en start met maaien enkele stappen vóór het koppelstuk aan het uiteinde van de begeleidingsdraad op [20%]. Raadpleeg het startpunt van de robotmaaier "B" in de afbeelding.
	Rijd weg in de richting van de verste hoek van het maaigebied en start met maaien ongeveer halverwege de lengte van de begeleidingsdraad op [30%]. Raadpleeg het startpunt van de robotmaaier "C" in de afbeelding.
	Rijd weg in de richting van het verste hoek van het maaigebied en start met maaien enkele stappen vóór het koppelstuk aan het uiteinde van de begeleidingsdraad op [20%]. Raadpleeg het startpunt van de robotmaaier "D" in de afbeelding.
Noodzaak om subgebieden in te stellen	Nee
Tips voor montage en instellingen	Plaats het laadstation in de achtertuin om het aanzicht te beschermen en eenvoudige toegang tot een stopcontact.
	Monteer twee begeleidingsdraden om de robotmaaier te begeleiden naar de twee minst toegankelijke delen van de tuin. Eén in de richting van de achterkant van de tuin tussen twee tuinelementen door, en de andere in de richting van de verste hoek van de tuin tussen de parkeerplaatsen en de planten door.
	Verzeker u ervan dat de begeleidingsdraden enige afstand houden tot de begrenzingsdraad om te voorkomen dat de navigatie van de robotmaaier wordt beïnvloed.

Open, formele tuin opgedeeld in asymmetrische delen door hagen, wilde planten, looppaden en tuinelementen

Gesitueerd middenin een bos vol planten en bomen heeft dit bedrijfspand een ongehinderd uitzicht over de achtertuin die grofweg is opgedeeld in drie gazons van uiteenlopende grootte.

► **Fig.54:** 1. Laadstation 2. Begrenzingsdraad 3. Begeleidingsdraad

Praktische informatie

Maaigebied	1.500 m ² (verhouding tussen de delen: ongeveer 55/30/15)
Werkdagen en -tijden per week	14 uur op 7 dagen per week 24 uur op 4 dagen per week
Manier van wegrijden uit het laadstation [uitvoeringsprioriteit (%)]	Bepaal de uitvoeringsprioriteiten van de maaiwerkzaamheden in relatie tot de grootte van de drie delen. Start direct met maaien vanuit het laadstation op [55%]. Raadpleeg het startpunt van de robotmaaier "A" in de afbeelding. Rijd weg in de richting van het verre uiteinde van het op een na grootste maaigebied en start met maaien bij het koppelstuk aan het uiteinde van de begeleidingsdraad op [30%]. Raadpleeg het startpunt van de robotmaaier "B" in de afbeelding. Rijd weg in de richting van het verre uiteinde van het op twee na grootste maaigebied en start met maaien bij het koppelstuk aan het uiteinde van de begeleidingsdraad op [15%]. Raadpleeg het startpunt van de robotmaaier "C" in de afbeelding.
Noodzaak om subgebieden in te stellen	Nee
Tips voor montage en instellingen	Plaats het laadstation aan het dichtstbijgelegen uiteinde van de middenlijn die het grootste maaigebied opdeelt in twee gelijke linker en rechter delen. Monteer een begeleidingsdraad over de middenlijn die het op een na grootste maaigebied opdeelt in twee gelijke linker en rechter delen. Monteer een begeleidingsdraad over de middenlijn die het op twee na grootste maaigebied opdeelt in twee gelijke linker en rechter delen.

Introducción

Este manual es la Guía de preparación inicial del cortacésped robótico. Este manual describe los procedimientos para la instalación de la estación de carga, instalación del cable de delimitación, instalación del cable guía y configuración inicial del cortacésped robótico. Asegúrese de consultar el manual de instrucciones de este producto para ver las precauciones de utilización.

Acerca del cortacésped robótico

El cortacésped robótico realiza siegas de césped laboriosas automáticamente. Este producto tiene los componentes principales siguientes.

- **Cortacésped robótico**
Esta es la unidad principal que corta el césped. Se carga en la estación de carga y corta el césped automáticamente dentro de la zona de trabajo.
 - **Estación de carga**
Carga el cortacésped robótico y emite señales al cable de delimitación y cable guía.
 - **Cable de delimitación**
Este cable se instala alrededor del perímetro exterior de la zona de trabajo. Permite al cortacésped robótico reconocer la zona de trabajo en la que cortar el césped.
 - **Cable guía**
Este cable dirige el cortacésped robótico a la estación de carga. Este cable también dirige el cortacésped a zonas que este siega con menos frecuencia debido a razones topográficas, etc.
(La instalación del cable guía es opcional).
- **Fig.1:** 1. Podadora Robótica 2. Estación de carga 3. Cable de delimitación 4. Cable guía

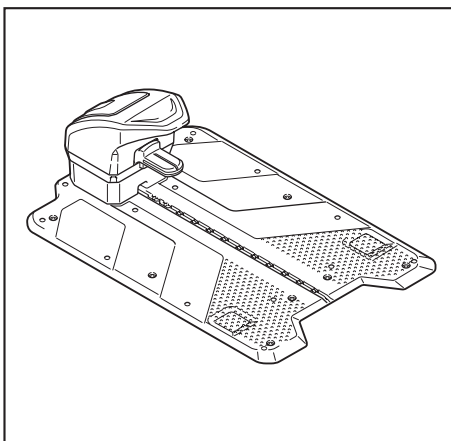
NOTA: Se recomienda hacer un plano de instalación de la zona de trabajo como se muestra en la ilustración de arriba antes de realizar el trabajo de instalación de los cables.

Descripción de los manuales

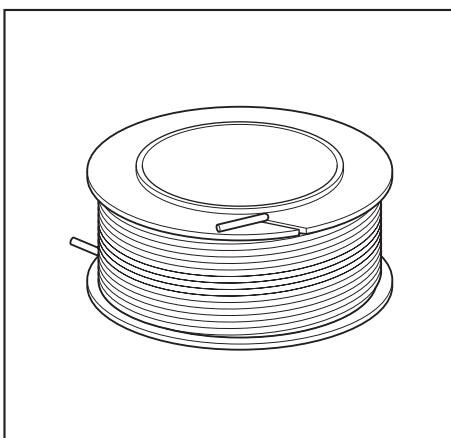
- **Guía de preparación inicial**
Describe los procedimientos para la instalación de la estación de carga, instalación del cable de delimitación, instalación del cable guía y configuración inicial del cortacésped robótico.
- **Manual de instrucciones de este producto**
Describe las funciones principales, las precauciones de seguridad, los distintos ajustes y el mantenimiento del cortacésped robótico.

Confirmación de contenido del paquete

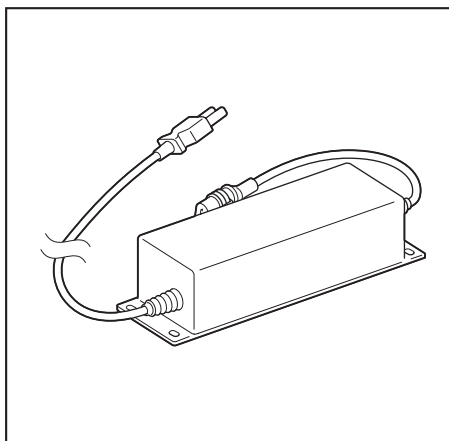
Estación de carga



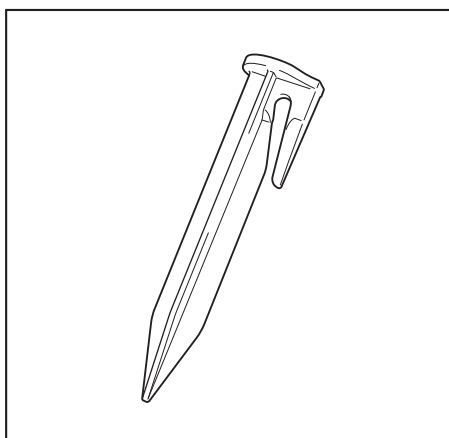
Cable (150 m)



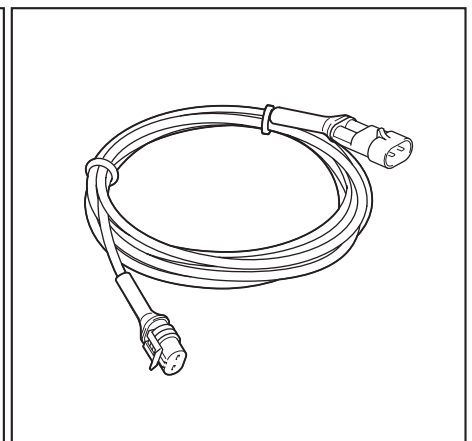
Adaptador de CA
(La forma de la clavija del adaptador de CA varía dependiendo del país).



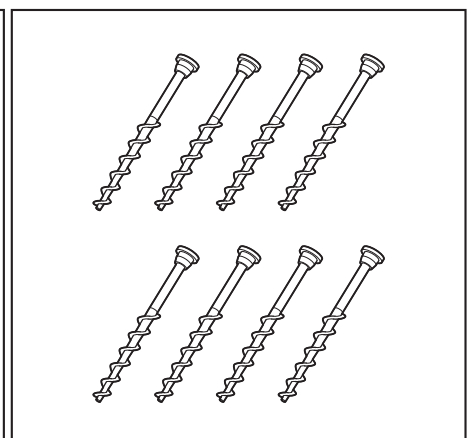
Estaquilla (para fijar cables) 150 unidades



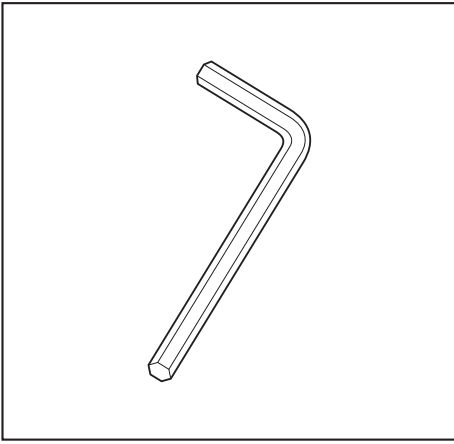
Cable multifilar



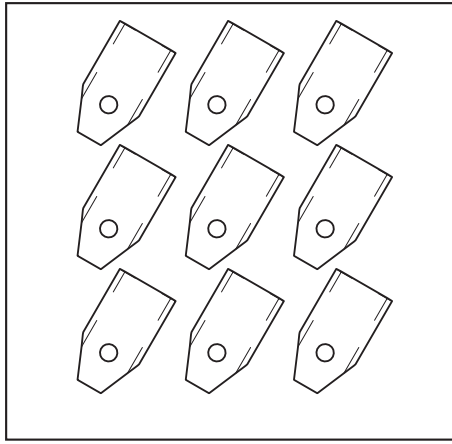
Estaquilla roscada (para fijar la estación de carga) (8 unidades)



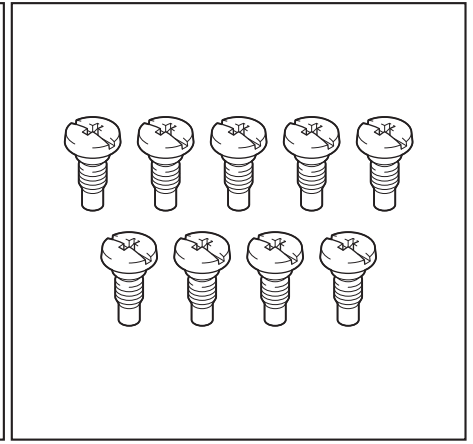
Llave hexagonal de 6 (1 unidad)



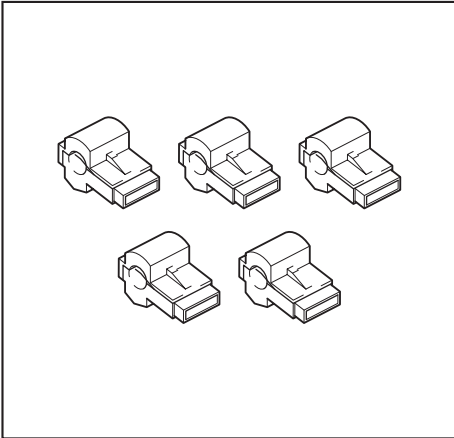
Cuchilla de cortacésped
(total 12 unidades: 3 unidades se instalan, 9 unidades de repuesto)



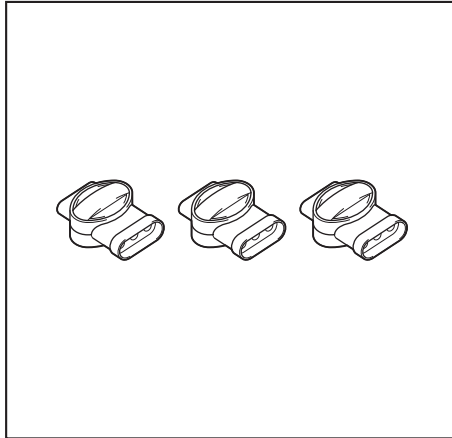
Tornillo (para fijar la cuchilla del cortacésped)
(total 12 unidades: 3 unidades se instalan, 9 unidades de repuesto)



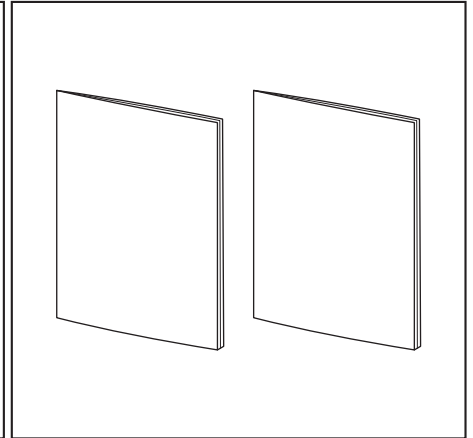
Conector (5 unidades)



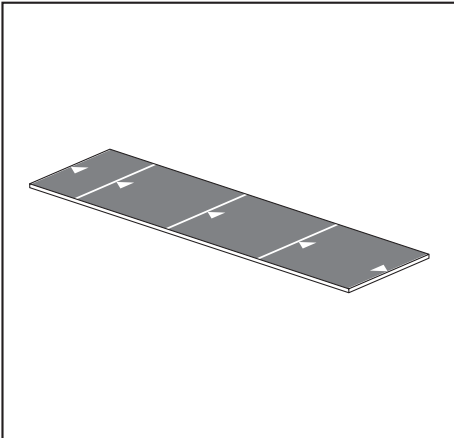
Acoplador (3 unidades)



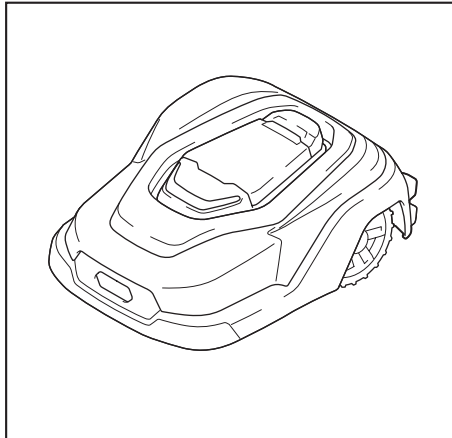
Manual de instrucciones
Guía de preparación inicial



Calibre de medición (Recortar a lo largo de la perforación del paquete)

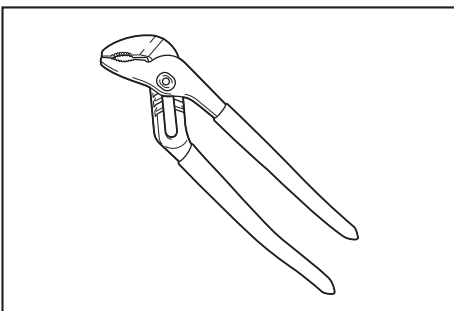


Cortacésped robótico

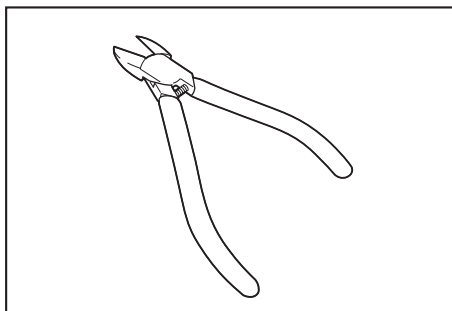


Herramientas necesarias para la instalación

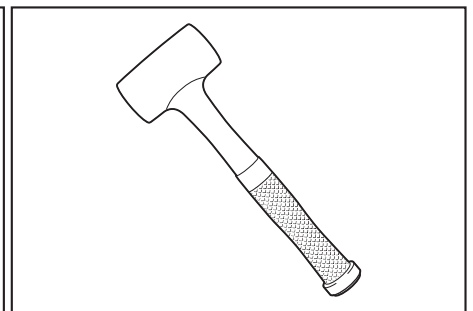
Alicates



Tenazas



Martillo de plástico



Transporte del cortacésped robótico

⚠ADVERTENCIA: Asegúrese de que el interruptor de alimentación del cortacésped robótico está desactivado.

⚠ADVERTENCIA: Cuando transporte el cortacésped robótico, agárrelo solamente por el asa.

⚠ADVERTENCIA: No agarre el cortacésped robótico con las cuchillas de cortacésped orientadas hacia usted.

⚠ADVERTENCIA: No maneje el cortacésped robótico mientras otras personas estén tocándolo.

1. Si el cortacésped robótico está en marcha, pulse el botón "STOP" (parar).

La tapa de la pantalla se abrirá y el cortacésped robótico se parará.

2. Cierre la tapa de la pantalla y pulse el lado O del interruptor de alimentación.
3. Agarre el asa y levante el cortacésped robótico.

► **Fig.2:** 1. Asa 2. Interruptor de alimentación

Preparación de la zona de trabajo

Prepare de la forma siguiente para no obstruir la siega automática del cortacésped robótico.

- Retire los palos, piedras y otros objetos algo grandes de la zona de trabajo.
- Si la altura del césped excede los 100 mm, córtelo hasta esa altura o menos.
- Rellene y alise cualquier zona o lugar hundido donde se formen charcos.
- Retire la nieve si se ha acumulado.

Instalación del adaptador de CA

Elija un lugar a la sombra bien ventilado donde no gotee agua de lluvia. Coloque el adaptador de CA de manera que quede a una altura de 30 cm o más del suelo. Se recomienda fijar el adaptador de CA en una pared utilizando tornillos.

AVISO: Para evitar que el conector se deforme o se dañe, conéctelo en línea recta sin ladearlo.

NOTA: Se requiere una toma de corriente doméstica para colocación en exteriores que no esté expuesta a la lluvia.

NOTA: Si el lugar de instalación carece del suficiente soporte de carga, refuércelo.

NOTA: Después de instalar el adaptador de CA, desenchufe la clavija de alimentación del adaptador de CA.

NOTA: No conecte juntos varios cables multifilares.

► **Fig.3:** 1. Adaptador de CA 2. Cable multifilar

► **Fig.3:** a) 30 cm o más por encima del suelo

Ubicación de la estación de carga

La estación de carga carga el cortacésped robótico y emite señales al cable de delimitación y al cable guía.

Condiciones de instalación de la estación de carga

AVISO: No doble la base de la estación.

- Elija un lugar lo más posiblemente nivelado cerca de la toma de corriente (dentro de $\pm 5^\circ$).
- Elija un lugar que esté protegido de la luz solar directa.
- Si la estación de carga se coloca sobre el césped, la zona donde se coloque deberá segarse bien corto.
- Debe haber un espacio de 3 m o más desde el extremo trasero de la estación de carga.

► **Fig.4:** 1. Base de la estación

► **Fig.4:** a) 5° o menos b) 3 m o más

Determinación de la posición de la estación de carga

Determine la posición de la estación de carga siguiendo las condiciones de instalación.

NOTA: No fije la estación de carga. En este paso solo tiene que decidir la posición de la estación de carga.

Instalación del cable de delimitación

- El cable de delimitación se instala alrededor del perímetro exterior de la zona donde el cortacésped robótico va a segar el césped. Instale el cable de delimitación de forma que circunde la zona de trabajo formando una línea única ininterrumpida y conecte ambos extremos del cable de delimitación a la estación de carga.
- El cortacésped robótico no funcionará debidamente si el cable de delimitación no está instalado correctamente. Asegúrese de instalar el cable de delimitación siguiendo las instrucciones de este manual.
- Si hay un algún objeto metálico tal como una barra metálica en el terreno, el objeto metálico interferirá con la señal de bucle y ocasionará una parada.

NOTA: Hay dos formas de instalar el cable de delimitación; fijándolo con estaquillas o enterrándolo en el suelo (hasta a 20 cm). Este manual de instrucciones explica la instalación utilizando estaquillas.

Condiciones de instalación del cable de delimitación

Puede establecer el límite sobrepasado del cortacésped robótico entre 20 - 50 cm. Este manual describe las condiciones en base al ajuste predefinido (32 cm). Para más detalles sobre el ajuste, consulte el capítulo "Preferencias de navegación" en el manual de instrucciones.

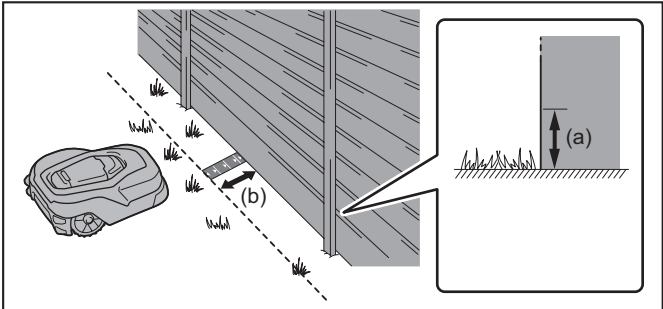
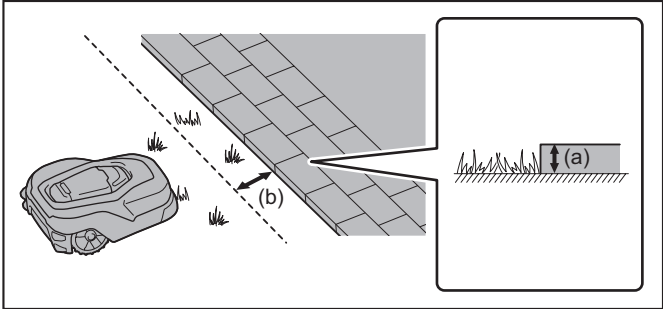
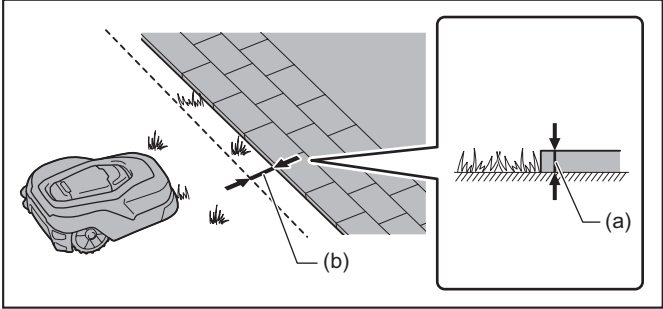
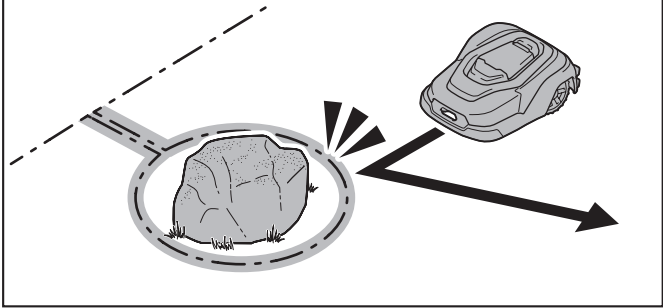
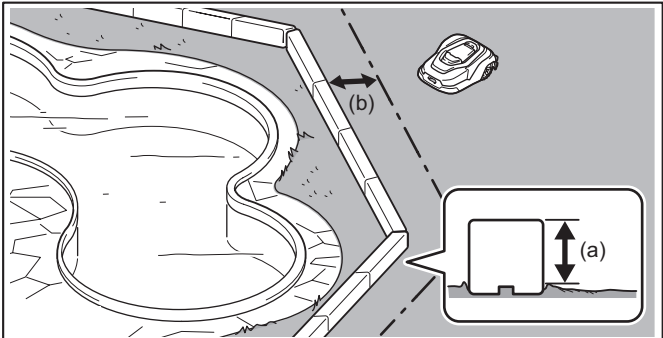
Imagen	Condición
 <p>a) 5 cm o más b) Unos 35 cm</p>	<p>Sepárelo unos 35 cm de obstáculos que tengan una altura de 5 cm o más. (Un espacio de unos 25 cm desde obstáculo será dejado sin segar). Utilice el calibre de medición suministrado para dejar una distancia apropiada desde los obstáculos. (Recorte el calibre de medición a lo largo de la perforación del paquete).</p>
 <p>a) Menos de 5 cm b) Unos 30 cm</p>	<p>Sepárelo unos 30 cm de obstáculos que tengan una altura de menos de 5 cm. (Un espacio de unos 20 cm desde el obstáculo será dejado sin segar).</p>
 <p>a) Menos de 1 cm b) Unos 10 cm</p>	<p>Sepárelo unos 10 cm de obstáculos que tengan una altura de menos de 1 cm. (No se dejará espacio sin segar).</p>
	<p>Si hay zonas en las que el cortacésped robótico no deba entrar u obstáculos con los que el cortacésped robótico no se deba topa, excluya las zonas instalando el cable de delimitación alrededor de ellas. Consulte "Creación de una isla" (página 92) para ver detalles.</p>
 <p>a) 15 cm o más b) 35 cm o más</p>	<p>Coloque particiones (obstáculos) de una altura de 15 cm o más alrededor de las zonas en las que el cortacésped robótico no deba entrar nunca. Además, instale el cable de delimitación a una distancia de 35 cm o más de la partición para evitar el contacto con la partición. (Un espacio de unos 25 cm será dejado sin segar).</p>

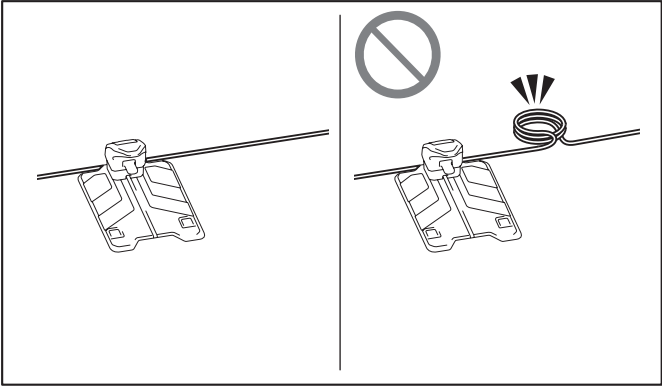
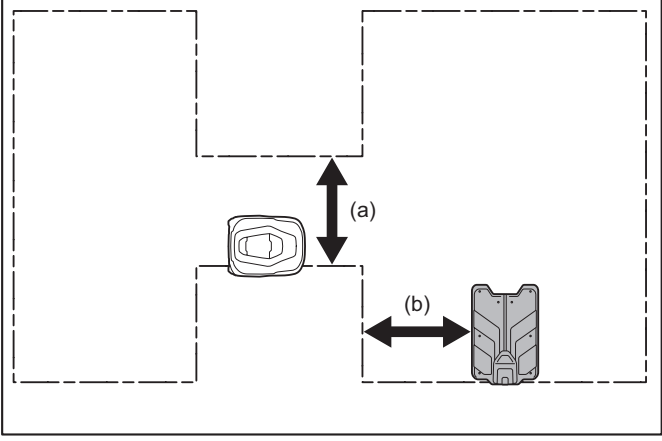
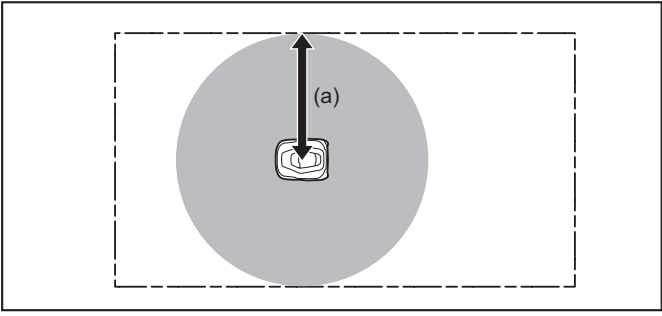
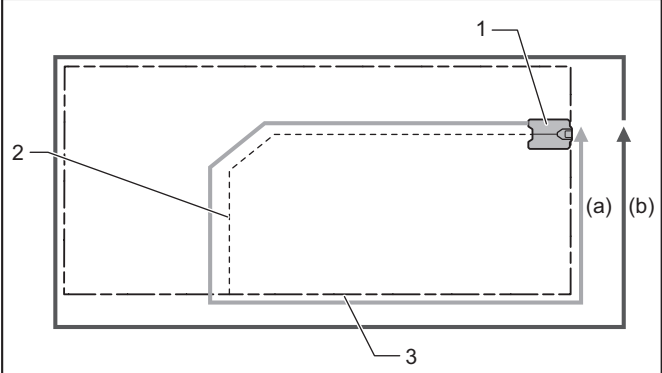
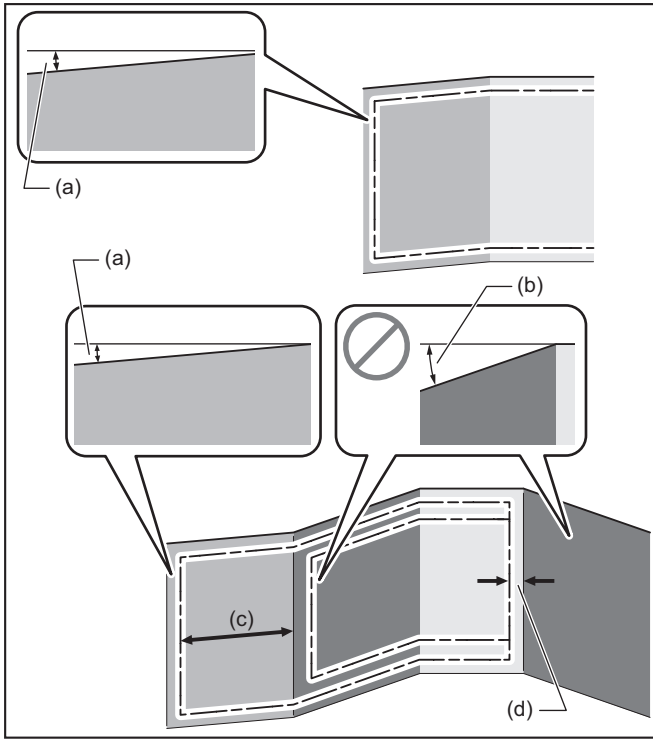
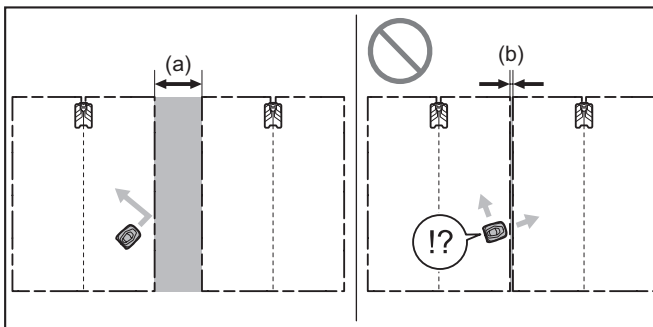
Imagen	Condición
	<p>No enrolle cables de alimentación y otros cables. Si lo hace, puede que la señal se intensifique y el cortacésped robótico no funcionará debidamente.</p>
 <p>a) 150 cm o más b) 150 cm o más</p>	<ul style="list-style-type: none"> - La anchura de la zona de trabajo deberá ser de al menos 150 cm o más. El cortacésped robótico retorna a la estación de carga siguiendo el cable de delimitación en dirección hacia la izquierda. - Asegúrese de que el cable de delimitación está a 150 cm por lo menos del costado de la estación de carga.
 <p>a) 35 m o menos</p>	<p>Coloque el cable de delimitación de manera que la distancia desde el cable de delimitación hasta el cortacésped robótico sea menos de 35 m. Si la distancia desde el cable de delimitación más cercano hasta el cortacésped robótico es de más de 35 m, el cortacésped robótico no funcionará debidamente.</p>
 <p>1. Estación de carga 2. Cable guía 3. Cable de delimitación</p> <p>a) 400 m o menos b) 800 m o menos</p>	<ul style="list-style-type: none"> - La longitud máxima de la ruta comenzando desde la estación de carga, cable guía, cable de delimitación y vuelta a la estación de carga como se muestra en la ilustración deberá ser de 400 m o menos. - El espacio permitido que puede limitar tendiendo el cable de delimitación es de hasta 3.500 m². - La longitud máxima del cable de delimitación es de hasta 800 m incluyendo las islas y zonas secundarias.

Imagen	Condición
 <p>a) 8° o menos b) 8° o más c) 1 m o más d) 20 cm</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Si hay una pendiente en la zona de trabajo, tienda el cable de delimitación en una pendiente de menos de 8°. - Si tiende el cable de delimitación en una pendiente de más de 8°, abarque una zona de menos de 8° por debajo de la pendiente de al menos 1 m. - No puede tender el cable de delimitación en una pendiente de más de 8° en la zona de trabajo exterior. - Tienda el cable de delimitación alejado 20 cm de la delimitación entre la pendiente y la parte plana.
 <p>a) 1 m o más b) Menos de 1 m</p>	<p>Cuando utilice varias estaciones y prepare varias zonas de trabajo, instale los cables de delimitación de manera que estén separados a una distancia de 1 m o más.</p>

Instalación del cable de delimitación

NOTA: El cable de delimitación deberá ser extendido en línea recta a 1,5 m o más de ambos lados de la estación de carga.

NOTA: Para detalles tales como la distancia de instalación desde obstáculos, consulte “*Conexión de los cables a la estación de carga*” (página 94).

- Clave la primera estaquilla cerca de la estación de carga utilizando un martillo de plástico y coloque el cable de delimitación.
 - **Fig.5:** 1. Estación de carga 2. Estaquilla
 - **Fig.5:** a) 1,5 m o más
- Tense el cable de delimitación para no dejar que flote sobre el suelo, y después clave la siguiente estaquilla dejando un intervalo de 1 m aproximadamente desde la anterior.

NOTA: Si el cable de delimitación flota, utilice un intervalo entre estaquillas más estrecho.

NOTA: Para detalles tales como la distancia de instalación desde obstáculos, consulte “*Condiciones de instalación del cable de delimitación*” (página 89).

- Haga un bucle (ojal) de unos 20 cm para proveer una holgura en el cable de delimitación en el sitio de conexión planeado para el cable de delimitación y el cable guía con objeto de facilitar la posterior conexión.
 - **Fig.6:** 1. Sitio de conexión planeado 2. Cable de delimitación 3. Cable guía

NOTA: El cable guía dirige el cortacésped robótico cuando este retorna a la estación de carga. Para más detalles sobre la conexión con el cable guía, consulte “*Instalación del cable guía*” (página 93).

- Si hay zonas en las que el cortacésped robótico no deba entrar u obstáculos con los que el cortacésped robótico no se deba topar, excluya las zonas instalando el cable de delimitación alrededor de ellas.

NOTA: Para más detalles, consulte “*Creación de una isla*” (página 92).

- Después de instalar el cable de delimitación hasta la estación de carga, clave una estaquilla cerca del lado opuesto de la estaquilla del punto de inicio utilizando un martillo de plástico.
 - **Fig.7:** 1. Estaquilla en el punto de inicio 2. Estaquilla en el punto final
- Corte el cable, dejando una longitud que se pueda conectar a la estación de carga.
 - **Fig.8:** 1. Terminal L 2. Terminal R
- En el punto donde el conector pueda llegar hasta el terminal, alinee el cable de delimitación con la ranura del conector suministrado y después únalos firmemente utilizando unos alicates.
 - **Fig.9:** 1. Cable de delimitación 2. Ranura del conector

8. Corte el exceso del cable de delimitación utilizando unas tenazas dejando 1 cm del mismo desde el conector.

► Fig.10

9. Coloque el conector al otro cable de delimitación de la misma manera.

NOTA: No conecte los conectores a la estación de carga ahora. La conexión con la estación de carga se explica más adelante en “Conexión de los cables a la estación de carga” (página 94).

Creación de una isla

Si en la zona de siega hay obstáculos tales como árboles o rocas que no se puedan retirar, circúndelos con el cable de delimitación para crear islas.

- Instale el cable de delimitación alrededor de los obstáculos para crear islas. Utilice un intervalo estrecho entre estaquillas de manera que la distancia desde el obstáculo sea de unos 35 cm.
- Instale dos líneas del cable de delimitación muy juntas (holgura 0 cm) de ida y vuelta desde la isla. Esto permitirá al cortacésped robótico atravesar los cables.
 - Inserte las dos líneas del cable de delimitación en la misma estaquilla.

AVISO: No deje que las dos líneas del cable de delimitación se crucen entre sí. El cortacésped robótico se parará debido a un error.

► Fig.11: 1. Obstáculo 2. Estaquilla 3. Cable de delimitación

► Fig.11: a) Unos 35 cm b) Muy juntos (holgura 0 cm)

- Cree varias islas de la forma siguiente.

► Fig.12: 1. Cable de delimitación 2. Estaquilla

Realización de una zona secundaria

Si hay una zona de trabajo separada a la que no se pueda proveer un sendero que permita al cortacésped robótico navegar automáticamente desde la estación de carga, esa zona de trabajo se designará como zona secundaria (b). La zona en la que está la estación de carga es la zona principal (a).

- Es necesario desconectar la alimentación del cortacésped robótico y mover el cortacésped robótico a mano entre la zona principal y la zona secundaria.
- Coloque el cable de delimitación de manera que la anchura de la ruta entre la zona principal y la zona secundaria sea de 10 cm o menos.
- El cable de delimitación deberá ser tendido formando una línea única ininterrumpida alrededor de toda la zona de trabajo ((a) y (b)).
- Cuando siegue la zona secundaria, será necesario cambiar los ajustes del cortacésped robótico. Para más detalles, consulte el manual de instrucciones de este producto.

► Fig.13: 1. Cable de delimitación 2. Estación de carga 3. 10 cm o menos

► Fig.13: a) Zona principal b) Zona secundaria

Instalación del cable guía

El cable guía dirige el cortacésped robótico a la estación de carga. Este cable también dirige el cortacésped robótico a zonas que este siega con menos frecuencia debido a razones topográficas, etc.

NOTA: Se pueden instalar hasta 2 cables guía.

NOTA: No ramifique el cable guía.

Condiciones de instalación del cable guía

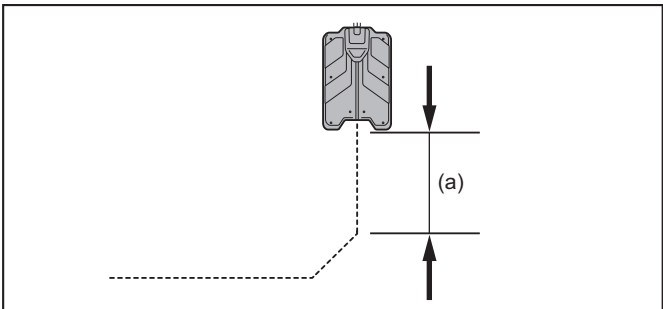
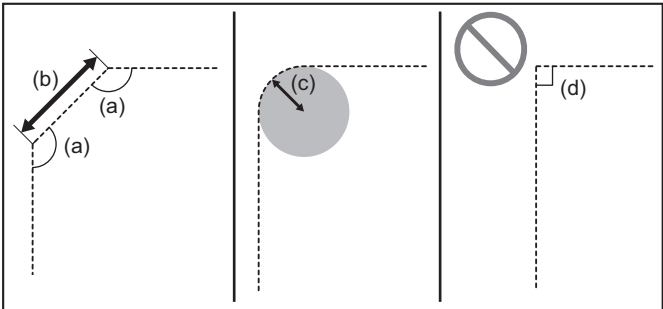
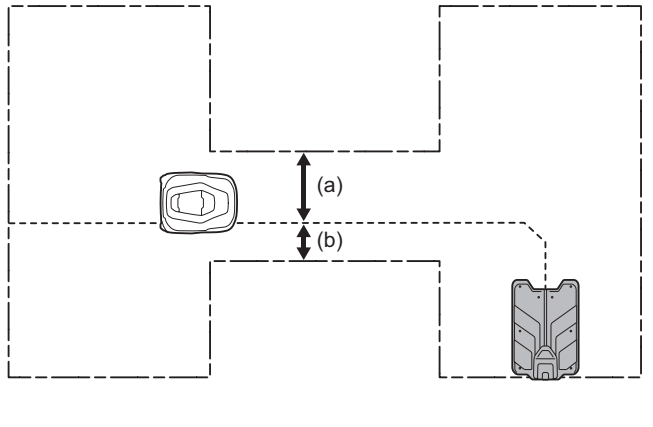
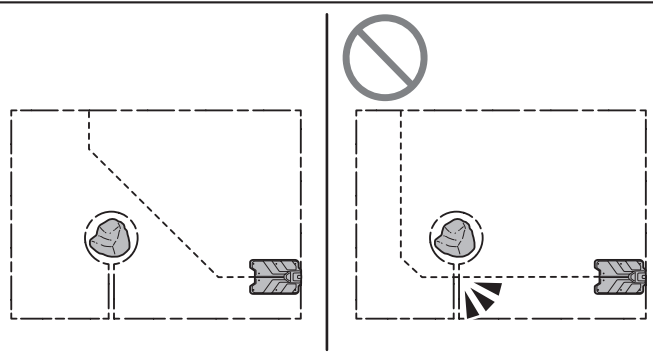
Imagen	Condición
 <p>a) 2 m o más</p>	<p>Como se muestra en la figura, tienda el cable guía al menos 2 m en línea recta desde la estación de carga. El cortacésped robótico podría no poder retornar a la estación de carga.</p>
 <p>a) Unos 135° b) 50 cm o más c) 1 m o más d) 90° o menos</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Cuando haga una curva, instale el cable guía en un ángulo de unos 135°. Es posible que el cortacésped robótico no pueda retornar a la estación de carga en un ángulo de menos de 90°. - Asegúrese de que la línea diagonal recta es de al menos 50 cm. - Si el cable guía se va a tender en una línea curva, tiéndalo de manera que el radio de la curvatura sea de 1 m o más.

Imagen	Condición
 <p>a) 100 cm o más b) 50 cm o más</p>	<p>La anchura de la zona de trabajo deberá ser de al menos 150 cm o más. Asegúrese de que el espacio del lado izquierdo del cable guía sea amplio porque el cortacésped robótico pasa a través del lado izquierdo del cable guía y retorna a la estación de carga.</p>
	<p>No deje que el cable guía atraviese el cable de delimitación.</p>

Instalación del cable guía

1. Corte el bucle (ojal) del cable de delimitación hecho con antelación en el sitio de conexión del cable de delimitación y el cable guía.

► **Fig.14:** 1. Cable de delimitación

2. Inserte el cable guía en el punto de conexión central y los cables de delimitación en los puntos de conexión izquierdo y derecho de los tres puntos de conexión del acoplador suministrado.

► **Fig.15:** 1. Acoplador 2. Cable de delimitación 3. Cable guía

NOTA: Inserte a tope los tres cables.

3. Preñe el acoplador con unos alicates para fijar los cables.

► **Fig.16**

4. Clave las estaquillas en ambos lados del punto de conexión utilizando un martillo de plástico.

► **Fig.17:** 1. Estaquilla

NOTA: Asegúrese de que la conexión entre el cable guía y el cable de delimitación sea aproximadamente de 90°.

5. Instale el cable guía clavando las estaquillas hasta la estación de carga utilizando un martillo de plástico.

- Clave las estaquillas a intervalos de 1 m aproximadamente, pero utilice un intervalo más estrecho si el cable guía flota.

- Cuando haga una curva, instale el cable guía en un ángulo de unos 135°.

- Instale el cable guía en línea recta de 2 m o más enfrente de la estación de carga.

- Para otras condiciones de instalación del cable guía, consulte “*Condiciones de instalación del cable guía*” (página 92).

► **Fig.18:** 1. Estación de carga 2. Cable guía

► **Fig.18:** a) 2 m o más b) Unos 135°

6. Cuando termine de instalar el cable guía hasta la estación de carga, pase el cable guía por detrás de la estación de carga a través del agujero de la parte inferior de la torre de la estación de carga.

► **Fig.19:** 1. Agujero 2. Torre

NOTA: Corte el cable guía de manera que queden sobrantes unos 30 cm o más por la parte trasera de la estación de carga.

7. Inserte y fije el cable guía en la ranura del centro de la base de la estación.

► **Fig.20:** 1. Ranura 2. Base de la estación

8. Coloque un conector en la punta del cable guía.

NOTA: Consulte la página 91 para ver cómo colocar el conector.

9. Cuando instale un segundo cable guía, repita los pasos 1 al 8.

NOTA: Para ver detalles de la conexión con la estación de carga, consulte “*Conexión de los cables a la estación de carga*” (página 94).

Alargamiento de un cable

Cuando alargue un cable, utilice un acoplador suministrado para conectar los dos cables.

1. Inserte los cables en los puntos de conexión izquierdo y derecho de los tres puntos de conexión del acoplador suministrado.

► **Fig.21:** 1. Acoplador 2. Cable

NOTA: Inserte a tope ambos cables.

NOTA: El alargamiento del cable se puede hacer insertando en cualquiera de los dos puntos de conexión, pero se recomienda utilizar los puntos de conexión izquierdo y derecho a fin de alargar de manera directa.

2. Prende el acoplador con unos alicates para fijar los cables.

► **Fig.22**

Sujeción de la estación de carga

Asegúrese de que el cable multifilar llega hasta la estación de carga y después sujétela con las estaquillas roscadas (8 unidades) utilizando la llave hexagonal de 6.

► **Fig.23:** 1. Llave hexagonal de 6 2. Estaquilla roscada (para fijar la estación de carga) (8 unidades)

Conexión de los cables a la estación de carga

Cuando termine la instalación de los cables, conecte el cable de delimitación, el cable guía y el cable multifilar a la estación de carga.

Conexión del cable de delimitación

1. Abra la tapa de terminales y retire la tapa de los cables de la estación de carga.

► **Fig.24:** 1. Tapa de terminales 2. Tapa de los cables

2. Póngase detrás de la estación de carga y pase el cable de delimitación proveniente del lado izquierdo a través del gancho del lado izquierdo (3 ganchos) desde la parte inferior.

► **Fig.25:** 1. Cable de delimitación proveniente del lado izquierdo 2. Ganchos del lado izquierdo (tres lugares)

3. Inserte el conector de la punta del cable en el terminal R.

► **Fig.26:** 1. Terminal R 2. Conector del cable de delimitación proveniente del lado izquierdo

AVISO: Para evitar que el conector se deforme o se dañe, conéctelo en línea recta sin ladearlo.

4. De la misma manera, pase el cable de delimitación proveniente del lado derecho a través de los ganchos del lado derecho (tres lugares) en orden desde la parte inferior e inserte el conector en el terminal L.

► **Fig.27:** 1. Terminal L 2. Conector del cable de delimitación proveniente del lado derecho 3. Ganchos del lado derecho (tres lugares)

AVISO: Compruebe que el cable de delimitación está conectado a los terminales correctos. Si el cable de delimitación está conectado a los terminales incorrectos, el cortacésped robótico no podrá reconocer la zona de trabajo.

► **Fig.28:** 1. Cable de delimitación 2. Zona de trabajo

Conexión del cable guía

Pase el cable guía a través de los ganchos del lado derecho o lado izquierdo (dos lugares) y coloque el conector de la punta del cable al terminal G1 o G2.

AVISO: Para evitar que el conector se deforme o se dañe, conéctelo en línea recta sin ladearlo.

NOTA: El conector del cable guía se puede colocar en cualquiera de los terminales G1 o G2.

► **Fig.29:** 1. Conector del cable guía 2. Terminal G2 3. Ganchos del lado derecho (dos lugares) 4. Muesca (No pase el cable guía a través de aquí)

NOTA: Si hay un segundo cable guía, conéctelo al terminal abierto G1 o G2 mediante el mismo procedimiento.

Conexión del cable multifilar

1. Conecte el conector del cable multifilar al enchufe hembra.

► **Fig.30:** 1. Enchufe hembra 2. Conector del cable multifilar

AVISO: Para evitar que el conector se deforme o se dañe, conéctelo en línea recta sin ladearlo.

2. Pase el cable multifilar a través de los ganchos del centro (tres lugares) en orden desde la parte superior.

► **Fig.31:** 1. Ganchos del centro (tres lugares)

3. Coloque la tapa de los cables.

• Pase el cable multifilar a través de la muesca de la tapa de los cables.

► **Fig.32:** 1. Tapa de los cables 2. Muesca

4. Cierre la tapa de terminales y conecte la clavija de alimentación del adaptador de CA a una toma de corriente.

► **Fig.33:** 1. Tapa de terminales

5. Compruebe que el indicador de la estación se ilumina en verde.

• Si el cable de delimitación está conectado correctamente, el indicador de la estación se iluminará en verde.

• Si hay un error de conexión, el indicador de la estación parpadeará en rojo. Remedie cualquier anomalía en la parte de conexión de la estación de carga o en cada cable, y compruebe el indicador de la estación de nuevo.

► **Fig.34:** 1. Indicador de la estación

Carga del cortacésped robótico

1. Pulse el lado I del interruptor de alimentación del cortacésped robótico y conecte la alimentación.

► Fig.35

NOTA: Es necesario conectar la alimentación cuando se carga el cortacésped robótico.

2. Acople el cortacésped robótico a la estación de carga.

► Fig.36

NOTA: Cuando comience la carga, el LED del cortacésped robótico parpadeará en verde. Cuando se complete la carga, el LED se apagará.

Configuración inicial

NOTA: Pele la lámina protectora de la parte de control antes de utilizar.

Cuando se conecta la alimentación del cortacésped robótico por primera vez, aparece la pantalla de configuración inicial mostrada abajo. Introduzca el idioma de pantalla, la fecha y hora, la zona de siega y el código PIN.

1. Pulse el botón "STOP" (parar) del cortacésped robótico y abra la tapa de la pantalla.

► Fig.37: 1. Tapa de la pantalla 2. Botón "STOP" (parar)

2. Seleccione el idioma a usar con las teclas / , y pulse la tecla .

► Fig.38

3. Seleccione el formato de visualización de fecha y hora deseado con las teclas / / / .

4. Seleccione [Next (Siguiente)] con las teclas / / / , y pulse la tecla .

► Fig.39

5. Pulse las teclas / / / para seleccionar el elemento e introduzca la fecha y hora pulsando las teclas **0** al **9**.

6. Seleccione [Verify (Verificar)] con las teclas / / / , y pulse la tecla .

► Fig.40

7. Seleccione la zona a segar con las teclas / , y pulse la tecla .

► Fig.41

8. Pulse las teclas **0** al **9** para introducir el código PIN.

► Fig.42

9. Introduzca el código PIN otra vez para confirmar.

► Fig.43

NOTA: Anote el código PIN y manténgalo en un lugar seguro para no olvidarlo.

Comprobación de la instalación de los cables

Comprobación de la salida desde la estación de carga

[Menú superior] > [Main menu (Menú principal)] > [Navigation preferences (Preferencias de navegación)] > [Mower departing points (Puntos de salida del cortacésped)]

Siga el procedimiento de abajo y compruebe que el cortacésped robótico sale de la estación de carga. En la operación de salida, el cortacésped robótico guarda la potencia del campo magnético de la estación de carga en su memoria para permitir el acoplamiento correcto.

AVISO: Asegúrese de comprobar la salida después de instalar los cables. De lo contrario, el cortacésped robótico puede que navegue a baja velocidad sobre el cable guía o que no navegue a baja velocidad sobre la estación de carga.

AVISO: Acople el cortacésped robótico a la estación de carga antes de configurar el método de salida.

1. Pulse el botón en el panel de control.

Aparece el [Main menu (Menú principal)].

2. Seleccione [Navigation preferences (Preferencias de navegación)] en la pantalla con las teclas / , y pulse la tecla .

Aparece el submenú.

3. Seleccione [Mower departing points (Puntos de salida del cortacésped)].

Aparece la pantalla de selección de menú.

4. Seleccione el número de perfil del método de salida que quiera establecer con las teclas / , y pulse la tecla .

► Fig.44

Aparece el menú de opciones.

5. Utilice el teclado e introduzca las condiciones deseadas en los campos de formato de opciones visualizados en la pantalla.

Opción	Detalles
Wire to trace: (Cable trazar:)	Seleccione el tipo de cable que el cortacésped robótico va a seguir después de salir de la estación de carga. Utilice las teclas / para visualizar el tipo de cable deseado. Para salir directamente de la estación de carga sin seguir un cable específico, seleccione [-----].
Departure position: (Posición de salida:)	Introduzca la distancia que el cortacésped robótico se va a desplazar desde la estación antes de empezar a segar. Puede introducir una distancia de 0 a 800 m.
Probability (Probabilidad)	Introduzca la probabilidad de ejecución del perfil establecido en forma de porcentaje.

► Fig.45: 1. Valor de probabilidad máximo que se puede introducir

NOTA: El valor de probabilidad máximo que se puede introducir se visualizará a la izquierda del área de introducción de cada perfil. Introduzca un valor que sea menor que el valor máximo. Si introduce un valor por encima del valor permitido, será reemplazado con el valor máximo.

6. Seleccione [Test (Prueba)] y ejecute la operación de prueba antes de registrar los ajustes.

El cortacésped robótico se desplaza a lo largo del cable seleccionado.

El cortacésped robótico se detiene automáticamente después de recorrer la distancia que usted ha introducido.

NOTA: La confirmación terminará si el cortacésped robótico sale de la estación de carga y se detiene en el punto designado.

7. Pulse el botón "STOP" (parar).

La tapa de la pantalla se abre.

8. Seleccione [Yes (Sí)] para registrar o [No] para cancelar el registro cuando se visualice la pantalla de confirmación preguntándole si quiere registrar el método de salida del recorrido de prueba.

Si selecciona [No], necesitará comenzar el ajuste desde el principio otra vez.

Comprobación de la instalación del cable de delimitación


Compruebe que el cable de delimitación está instalado correctamente.

1. Sujete el cortacésped robótico por el asa y muévelo con la mano de manera que quede orientado hacia el cable de delimitación.

► **Fig.46:** 1. Cable de delimitación

2. Pulse el botón "STOP" (parar).

La tapa de la pantalla se abre.

3. Pulse el botón , seleccione [Auto mowing (Corte automático)] y pulse la tecla .

4. Cierre la tapa de la pantalla.

El cortacésped robótico empezará a segar y se desplazará hacia el cable de delimitación.

5. Compruebe que el cortacésped robótico cambia de dirección al llegar al cable de delimitación y que continúa navegando mientras siega.

► **Fig.47:** 1. Cable de delimitación

6. Pulse el botón "STOP" (parar).

El cortacésped robótico se para.

7. Desactive el interruptor de alimentación del cortacésped robótico y transpórtelo a otro sitio, y después active el interruptor. Compruebe que el cortacésped robótico funciona de forma similar incluso en otras ubicaciones del cable de delimitación.

Retorno del cortacésped robótico a la estación de carga

[Menú superior] > [Park (Aparcamiento)] > [Stay at charging station (Permanecer en la estación de carga)]

Este procedimiento no es necesario cuando hay instalado un cable guía. Proceda con [Comprobación de la instalación del cable guía]. Realice este procedimiento cuando utilice el cortacésped robótico sin instalar un cable guía.

Retorne el cortacésped robótico a la estación de carga.

NOTA: De forma predeterminada, el cortacésped robótico preferentemente busca las señales del cable guía y retorna a la estación de carga de acuerdo con las señales del cable guía. Aunque en su zona de trabajo no haya ningún cable guía, el cortacésped robótico primero continuará buscando las señales del cable guía durante un tiempo de búsqueda prioritario predeterminado. Una vez que el tiempo de búsqueda prioritario ha transcurrido, el cortacésped robótico busca entonces señales del cable de delimitación y retorna a la estación de carga de acuerdo con las señales del cable de delimitación. Si no quiere tender el cable guía, recomendamos cambiar el tiempo de búsqueda prioritario para el cable guía. Para más detalles, consulte "Ajuste del periodo de búsqueda activa para la señal guía" en el manual de instrucciones.

1. Pulse el botón  en el panel de control.

Aparece el submenú.

► **Fig.48**

2. Seleccione [Stay at charging station (Permanecer en la estación de carga)].

Cuando se pulse la tecla , aparecerá el mensaje [Close the display cover to return to the charging station. (Cierre la tapa de la pantalla para volver a la estación de carga.)].

3. Cierre la tapa de la batería.

Compruebe que el cortacésped robótico retorna a la estación de carga.

Comprobación de la instalación del cable guía

Compruebe que el cable guía está instalado correctamente.

1. Con la alimentación desconectada, sujete el cortacésped robótico por el asa y muévelo con la mano de manera que quede orientado hacia el cable guía.

► **Fig.49:** 1. Cable guía

2. Pulse el botón "STOP" (parar).

La tapa de la pantalla se abre.

3. Pulse el botón , seleccione [Stay at charging station (Permanecer en la estación de carga)], y pulse la tecla .

4. Cierre la tapa de la pantalla.

El cortacésped robótico empezará a segar navegando hacia el cable guía.

5. Compruebe que el cortacésped robótico cambia de dirección cerca del cable guía, que navega a lo largo del cable guía hacia la estación de carga, y que se acopla con la estación de carga.

NOTA: Después de que el cortacésped robótico detecte el cable guía, se desplazará a lo largo del lado izquierdo del cable guía.

Esto completa las comprobaciones de instalación y funcionamiento. Para el uso detallado de este producto, consulte el manual de instrucciones de este producto.

CASOS PUNTUALES

Aquí se muestran algunos ejemplos de instalaciones y configuraciones que se utilizan.

Los detalles mostrados en las figuras son solo ejemplos y sirven para ilustrar las diferentes escalas de campo donde cada caso puede resultar más apropiado. Haga su arreglo más apropiado de acuerdo con sus preferencias.

Zona de jardín personal para un residente

Un patio acogedor o un pequeño jardín cuadrado en el patio trasero de su casa, rodeado de un cercado pequeño, veredas y senderos.

► **Fig.50:** 1. Estación de carga 2. Cable de delimitación 3. Cable guía

Guía práctica

Zona de siega	500 m ²
Días y horas de trabajo semanales	6 horas de 6 días de la semana 12 horas de 3 días de la semana
Método de salida desde la estación [prioridad de ejecución (%)]	Sale directamente de la estación de carga a [100%]. Consulte el punto de salida "A" del cortacésped en la figura.
Es necesario crear ajustes de zona secundaria	No
Consejos para la instalación y los ajustes	Coloque la estación de carga en el extremo cercano de la mitad de la línea que divide la zona de siega en dos zonas superior e inferior iguales. Instale el cable guía a lo largo de la mitad de la línea que divide la zona de siega en dos zonas superior e inferior iguales.

Jardín de casa con una zona a segar separada

Un jardín frontal amplio abierto que rodea la casa en dos laterales con una zona de césped pequeña separada junto a un jardín maduro con plantas o pequeño huerto de vegetales.

► **Fig.51:** 1. Zona principal 2. Zona secundaria 3. Estación de carga 4. Cable de delimitación 5. Cable guía

Guía práctica

Zona de siega	zona principal	1.000 m ²
	zona secundaria	400 m ²
Días y horas de trabajo semanales	zona principal	14 horas de 5 días de la semana
	zona secundaria	12 horas de 2 días de la semana
Método de salida desde la estación [prioridad de ejecución (%)]	zona principal	Sale directamente de la estación de carga a [70%]. Consulte el punto de salida "A" del cortacésped en la figura. Sale hacia el extremo lejano del jardín principal y comienza a segar desde el área de terminación del cable guía a [30%]. Consulte el punto de salida "B" del cortacésped en la figura.
	zona secundaria	Mueva el cortacésped robótico a mano desde la zona principal a la zona secundaria previamente. Después comience a segar manualmente. Consulte las instrucciones bajo "Segar sin carga automática" en el manual de instrucciones para más detalles.
Es necesario crear ajustes de zona secundaria	Sí	
Consejos para la instalación y los ajustes	Coloque la estación de carga en el centro del límite frontal del jardín principal. Instale el cable guía a lo largo de la mitad de la línea que divide la zona principal en dos zonas izquierda y derecha iguales.	

Campos de césped en pequeñas colinas

Un paisaje de colinas de césped verde en un parque, campo de golf o similares. El césped tiene diferentes alturas y matices en una o más pendientes suaves y pronunciadas con algunos rasgos de arena y agua.

► **Fig.52:** 1. Estación de carga 2. Cable de delimitación 3. Cable guía

Guía práctica

Zona de siega	2.500 m ²
Días y horas de trabajo semanales	24 horas de 7 días de la semana
Método de salida desde la estación [prioridad de ejecución (%)]	Sale directamente de la estación de carga a [40%]. Consulte el punto de salida "A" del cortacésped en la figura.
	Sale hacia el extremo de una superficie de césped nivelada de una colina y comienza a segar desde el área de terminación del cable guía a [30%]. Consulte el punto de salida "B" del cortacésped en la figura.
	Sale hacia el extremo lejano de una superficie de césped inclinada ligeramente en la cuesta y comienza a segar desde el área de terminación del cable guía a [30%]. Consulte el punto de salida "C" del cortacésped en la figura.
Es necesario crear ajustes de zona secundaria	No
Consejos para la instalación y los ajustes	Coloque la estación de carga en el extremo de la mitad de la línea que divide la superficie nivelada de césped de una colina en dos zonas izquierda y derecha iguales.
	Instale dos cables guía a lo largo de la mitad de la línea que divide la zona de siega en dos zonas superior e inferior iguales. Uno hacia el extremo de una superficie nivelada de césped de la colina, y el otro hacia el extremo lejano de una superficie de césped inclinada ligeramente en la cuesta.
	Asegúrese de instalar el cable de delimitación en superficies que sean casi planas o con la menos pendiente posible.
	Tienda el cable guía en diagonal a través de una pendiente dado que esto facilitará al cortacésped robótico escalar la pendiente.

Un jardín bien diseñado con algunos puntos de difícil acceso para realizar el trabajo de siega

Una zona elaborada de jardín completamente cercada que contiene una residencia grande, un estanque de agua y una gran variedad de plantas y objetos. El buen diseño del paisaje ayuda a mantener el jardín bellamente intacto, pero crea puntos aislados para el mantenimiento del césped.

► **Fig.53:** 1. Estación de carga 2. Cable de delimitación 3. Cable guía

Guía práctica

Zona de siega	2.500 m ²
Días y horas de trabajo semanales	24 horas de 7 días de la semana
Método de salida desde la estación [prioridad de ejecución (%)]	<p>Sale directamente de la estación de carga a [30%]. Consulte el punto de salida "A" del cortacésped en la figura.</p> <p>Sale hacia el extremo cercano de la zona a segar y comienza a segar unos cuantos pasos antes de la zona de terminación del cable guía a [20%]. Consulte el punto de salida "B" del cortacésped en la figura.</p> <p>Sale hacia la esquina lejana de la zona a segar y comienza a segar alrededor de la mitad de la longitud del cable guía a [30%]. Consulte el punto de salida "C" del cortacésped en la figura.</p> <p>Sale hacia la esquina lejana de la zona a segar y comienza a segar unos cuantos pasos antes de la zona de terminación del cable guía a [20%]. Consulte el punto de salida "D" del cortacésped en la figura.</p>
Es necesario crear ajustes de zona secundaria	No
Consejos para la instalación y los ajustes	<p>Coloque la estación de carga en el patio trasero para proteger el paisaje y tener fácil acceso al suministro de corriente.</p> <p>Instale dos cables guía para dirigir el cortacésped robótico a dos de las zonas de siega menos accesibles del jardín. Uno hacia el extremo cercano del jardín pasando entre dos objetos del jardín, y el otro hacia la esquina distante del jardín pasando entre el aparcamiento y las plantas.</p> <p>Asegúrese de tender los cables guía separados a cierta distancia del cable de delimitación para evitar que afecte a la navegación del robot.</p>

Jardín formal abierto subdividido en secciones asimétricas mediante cercos de setos, plantas silvestres, senderos y objetos de jardín.

Asentada en medio del bosque y llena con muchas plantas y árboles, una finca comercial tiene una vista despejada por encima del jardín del patio trasero, en la que hay subdivididas aproximadamente tres zonas de césped de diferentes tamaños y escalas.

► **Fig.54:** 1. Estación de carga 2. Cable de delimitación 3. Cable guía

Guía práctica

Zona de siega	1.500 m ² (Relación de división de zonas: aprox. 55/30/15)
Días y horas de trabajo semanales	14 horas de 7 días de la semana 24 horas de 4 días de la semana
Método de salida desde la estación [prioridad de ejecución (%)]	<p>Clasifique las prioridades de ejecución para el trabajo de siega en proporción a los tamaños de las tres zonas.</p> <p>Sale directamente de la estación de carga a [55%]. Consulte el punto de salida "A" del cortacésped en la figura.</p> <p>Sale hacia el extremo lejano de la segunda zona más grande a segar y comienza a segar desde el área de terminación del cable guía a [30%]. Consulte el punto de salida "B" del cortacésped en la figura.</p> <p>Sale hacia el extremo lejano de la tercera zona más grande a segar y comienza a segar desde el área de terminación del cable guía a [15%]. Consulte el punto de salida "C" del cortacésped en la figura.</p>
Es necesario crear ajustes de zona secundaria	No
Consejos para la instalación y los ajustes	<p>Coloque la estación de carga en el extremo cercano de la mitad de la línea que divide la zona de siega más grande en dos zonas izquierda y derecha iguales.</p> <p>Instale un cable guía a lo largo de la mitad de la línea que divide la segunda zona de siega más grande en dos zonas izquierda y derecha iguales.</p> <p>Instale un cable guía a lo largo de la mitad de la línea que divide la tercera zona de siega más grande en dos zonas izquierda y derecha iguales.</p>

Introdução

Este manual é o guia de configuração do cortador de relva robótico. Este manual descreve os procedimentos para a instalação da estação de carregamento, a instalação do fio de limite, a instalação do fio-guia e a definição inicial do cortador de relva robótico. Certifique-se de que consulta o manual de instruções deste produto relativamente às precauções de utilização.

Sobre o cortador de relva robótico

O cortador de relva robótico efetua o trabalhoso corte de relva de forma automática. Este produto tem os seguintes componentes principais.

- **Cortador de relva robótico**
Esta é a principal unidade que corta a relva. É carregada através da estação de carregamento e corta automaticamente a relva na área de trabalho.
- **Estação de carregamento**
Esta carrega o cortador de relva robótico e passa sinais para o fio de limite e o fio-guia.
- **Fio de limite**
Este fio está instalado em torno do lado mais extremo da área de trabalho. Permite que o cortador de relva robótico reconheça a área de trabalho na qual irá cortar a relva.
- **Fio-guia**
Este fio conduz o cortador de relva robótico para a estação de carregamento. Este fio também guia o cortador de relva para áreas em que o cortador de relva funciona menos frequentemente devido a motivos topográficos, etc.
(A instalação do fio-guia é opcional.)

► **Fig.1:** 1. Robo Cortador de Grama a Bateria 2. Estação de carregamento 3. Fio de limite 4. Fio-guia

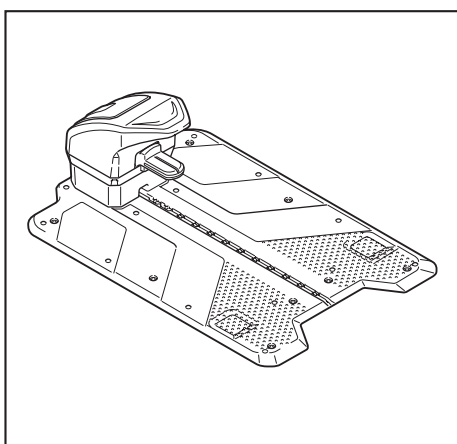
NOTA: Recomenda-se que efetue um desenho de instalação da área de trabalho conforme ilustrado acima antes de efetuar o trabalho de instalação dos fios.

Descrição dos manuais

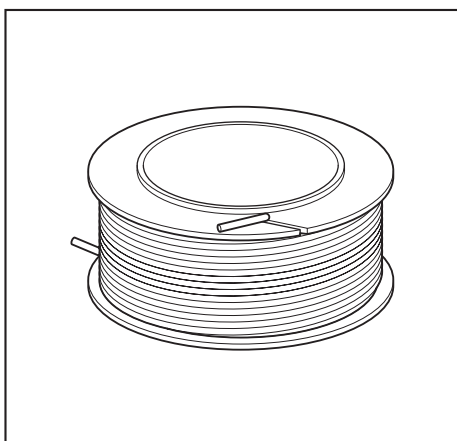
- **Guia de configuração**
Este descreve os procedimentos para a instalação da estação de carregamento, a instalação do fio de limite, a instalação do fio-guia e a definição inicial do cortador de relva robótico.
- **Manual de instruções deste produto**
Este descreve as principais funções, as precauções de segurança, várias definições e a manutenção do cortador de relva robótico.

Confirmar o conteúdo existente na embalagem

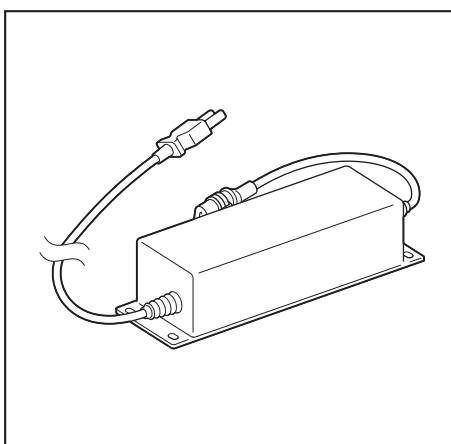
Estação de carregamento



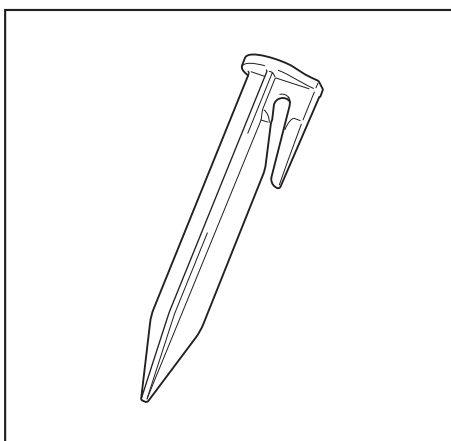
Fio (150 m)



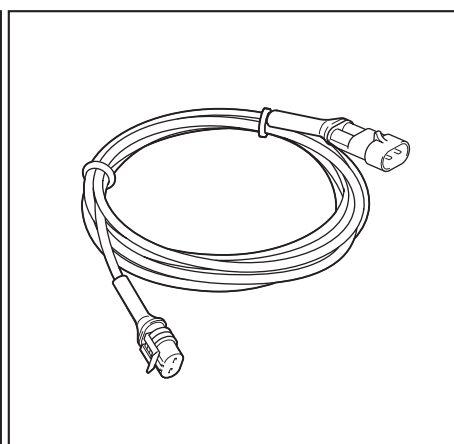
Adaptador CA
(A forma da ficha do adaptador CA difere em função do país.)



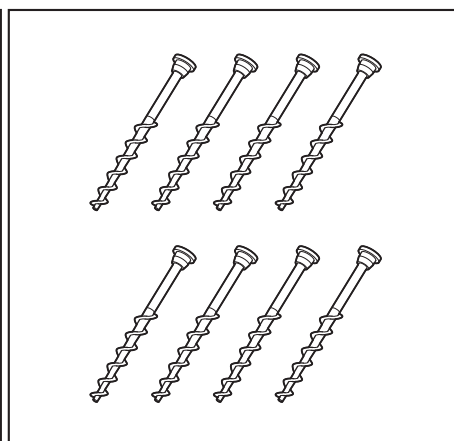
Estaca (para fixação de fios) 150 unidades



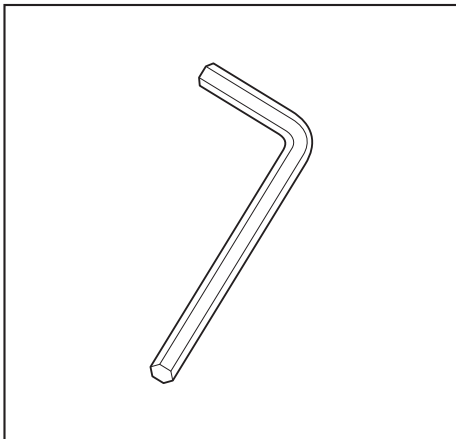
Cabo flexível com revestimento em borracha



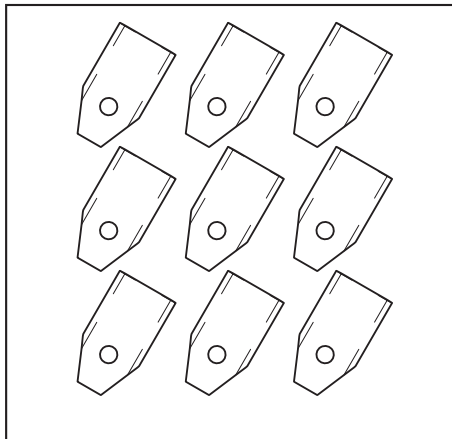
Estaca de parafuso (para a fixação da estação de carregamento) (8 unidades)



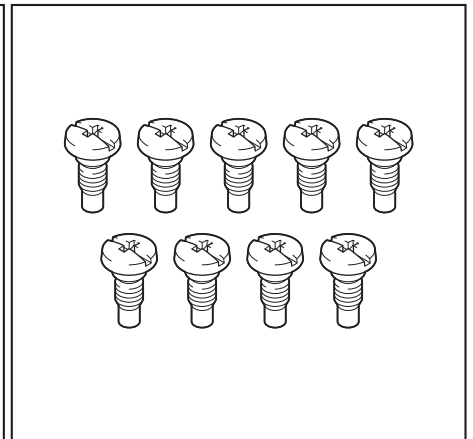
Chave hexagonal 6 (1 unidade)



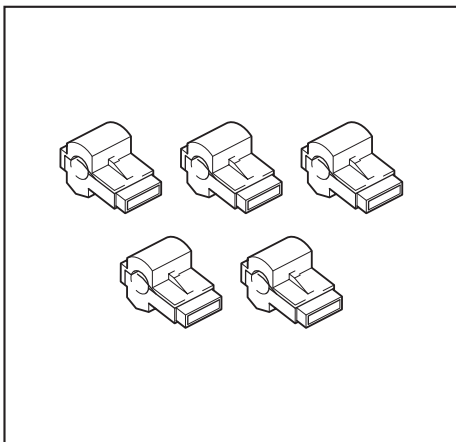
Lâmina do cortador de relva
(um total de 12 unidades, estando 3 unidades instala-
das e sendo 9 unidades sobressalentes)



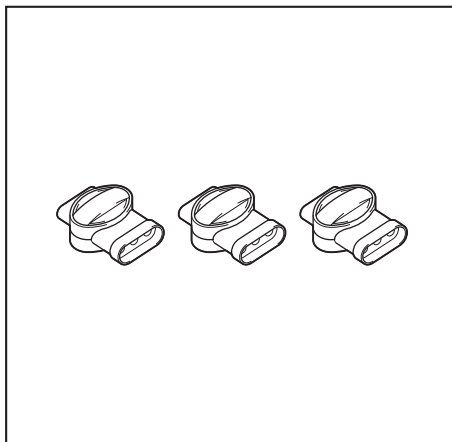
Parafuso (para a fixação da lâmina do cortador de
relva)
(um total de 12 unidades, estando 3 unidades instala-
das e sendo 9 unidades sobressalentes)



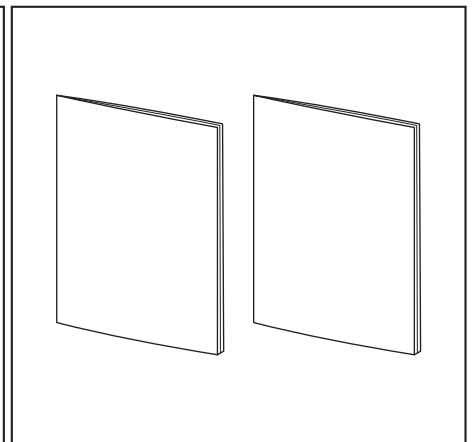
Conector (5 unidades)



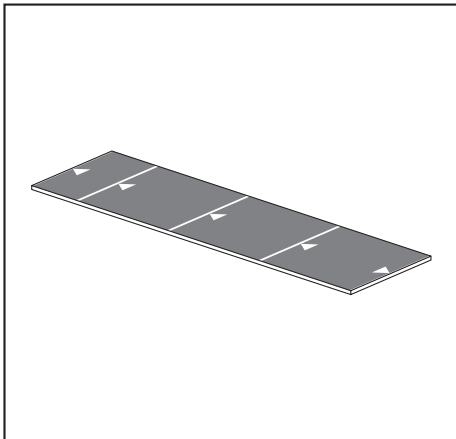
Acoplador (3 unidades)



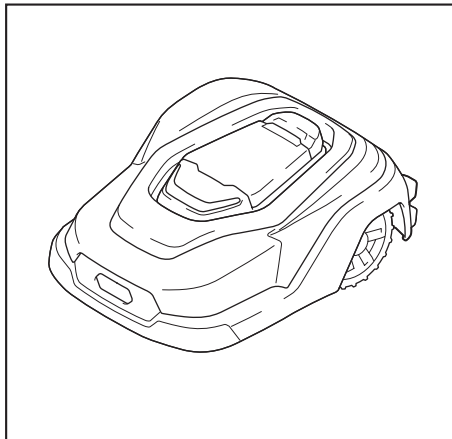
Manual de instruções
Guia de configuração



Instrumento de medição (Corte ao longo da perfura-
ção da embalagem)

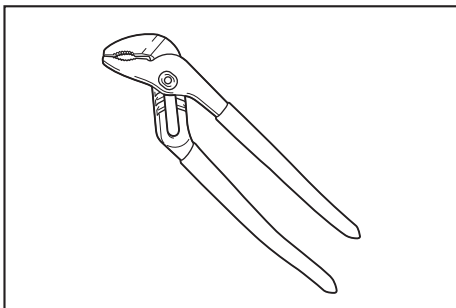


Cortador de relva robótico

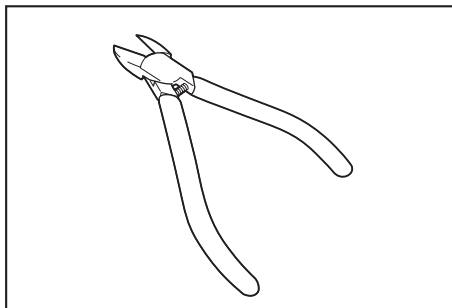


Ferramentas necessárias para a instalação

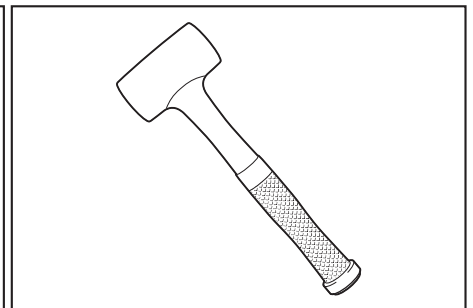
Alicate



Pinça



Martelo de plástico



Transportar o cortador de relva robótico

AVISO: Certifique-se de que o interruptor de alimentação do cortador de relva robótico está desligado.

AVISO: Segure apenas o punho quando transportar o cortador de relva robótico.

AVISO: Não segure o cortador de relva robótico com as lâminas do cortador de relva voltadas para si.

AVISO: Não utilize o cortador de relva robótico enquanto outras pessoas estiverem a tocar no mesmo.

1. Se o cortador de relva robótico estiver a operar, prima o botão "STOP".

A tampa do visor abre e o cortador de relva robótico para.

2. Feche a tampa do visor e prima o lado O do interruptor de alimentação.

3. Segure o punho e levante o cortador de relva robótico.

► **Fig.2:** 1. Punho 2. Interruptor de alimentação

Preparar a área de trabalho

Prepare da seguinte forma para não obstruir o corte de relva automático do cortador de relva robótico.

- Retire os paus, as pedras e outros objetos maiores da área de trabalho.
- Se a altura da relva for superior a 100 mm, corte-a para essa altura ou menos.
- Encha e alise quaisquer áreas fundas ou locais onde se formem poças.
- Remova a neve se esta se tiver acumulado.

Instalar o adaptador CA

Escolha um local com sombra e bem ventilado onde as gotas de chuva não caiam. Coloque o adaptador CA mantendo uma altura de 30 cm ou mais em relação ao solo. Recomenda-se que fixe o adaptador CA na parede utilizando parafusos.

OBSERVAÇÃO: Para evitar que o conector fique deformado ou danificado, ligue o conector a direito sem o inclinar.

NOTA: É necessária uma fonte de alimentação doméstica para uma localização exterior que não esteja exposta à chuva.

NOTA: Se a localização de instalação carecer de uma força de suporte de carga suficiente, reforce-a.

NOTA: Após instalar o adaptador CA, desligue a ficha de alimentação do adaptador CA.

NOTA: Não encadeie os códigos de cabos flexíveis com revestimento em borracha plurais.

► **Fig.3:** 1. Adaptador CA 2. Cabo flexível com revestimento em borracha

► **Fig.3:** a) 30 cm ou mais acima do solo

Colocar a estação de carregamento

A estação de carregamento carrega o cortador de relva robótico e passa sinais para o fio de limite e o fio-guia.

Condições de instalação da estação de carregamento

OBSERVAÇÃO: Não dobre a base da estação.

- Escolha um local aceitavelmente nivelado perto da fonte de alimentação (no espaço de $\pm 5^\circ$).
- Escolha um local que esteja protegido da luz solar direta.
- Se a estação de carregamento for colocada na relva, a área onde é colocada deve ter a relva cortada curta.
- Existe um espaço de 3 m ou mais a partir da extremidade traseira da estação de carregamento.

► **Fig.4:** 1. Base da estação

► **Fig.4:** a) 5° ou menos b) 3 m ou mais

Determinar a posição da estação de carregamento

Determine a posição da estação de carregamento seguindo as condições de instalação.

NOTA: Não fixe a estação de carregamento. Apenas tem de decidir a posição da estação de carregamento neste passo.

Instalar o fio de limite

- O fio de limite é instalado em torno do lado mais extremo da área onde o cortador de relva robótico irá executar o trabalho de corte de relva. Instale o fio de limite de modo que envolva a área de trabalho numa linha única e contínua e ligue as duas extremidades do fio de limite à estação de carregamento.
- O cortador de relva robótico não irá funcionar adequadamente se o fio de limite não estiver corretamente instalado. Certifique-se de que instala o fio de limite seguindo as instruções neste manual.
- Se existir um objeto metálico como uma barra de aço no solo, o objeto metálico interfere com o sinal de laço e provoca uma paragem.

NOTA: Existem duas formas de instalar o fio de limite; fixando com estacas ou enterrando no solo (até 20 cm). Este manual de instruções explica a instalação utilizando estacas.

Condições de instalação do fio de limite

Pode definir a sobreposição de limite do cortador de relva robótico para um valor entre 20 e 50 cm. Este manual descreve as condições na definição predefinida (32 cm). Para obter informações sobre a definição, consulte o capítulo "Preferências de navegação" no manual de instruções.

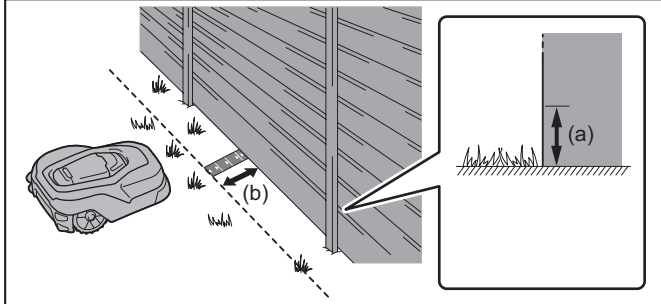
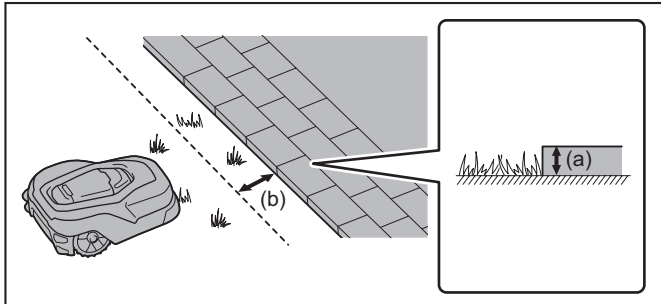
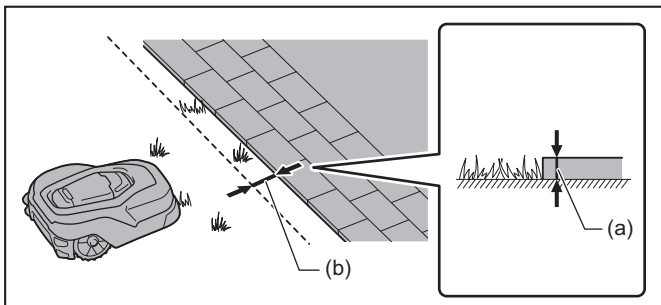
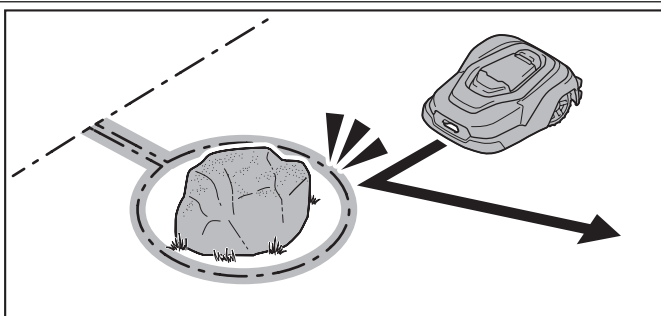
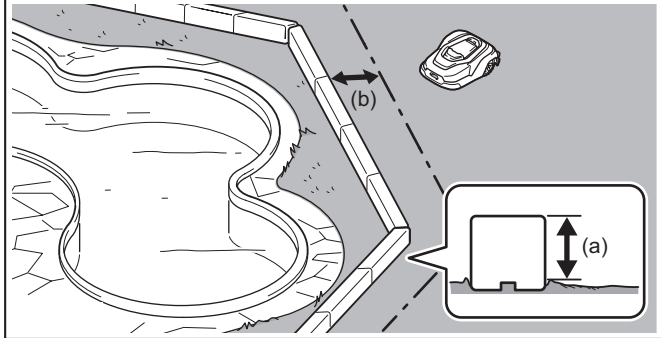
Imagem	Condição
 <p>a) 5 cm ou mais b) Cerca de 35 cm</p>	<p>Separe em cerca de 35 cm em relação aos obstáculos com uma altura de 5 cm ou mais. (Uma área de cerca de 25 cm em relação ao obstáculo será deixada com a relva por cortar.) Utilize o instrumento de medição fornecido para criar uma distância apropriada em relação aos obstáculos. (Corte o instrumento de medição ao longo da perfuração da embalagem.)</p>
 <p>a) Inferior a 5 cm b) Cerca de 30 cm</p>	<p>Separe em cerca de 30 cm em relação aos obstáculos com uma altura inferior a 5 cm. (Uma área de cerca de 20 cm em relação ao obstáculo será deixada com a relva por cortar.)</p>
 <p>a) Inferior a 1 cm b) Cerca de 10 cm</p>	<p>Separe em cerca de 10 cm em relação aos obstáculos com uma altura inferior a 1 cm. (Nenhuma área será deixada com a relva por cortar.)</p>
	<p>Se existirem áreas em que o cortador de relva robótico não deva entrar ou obstáculos com que o cortador de relva robótico não se deva deparar, exclua a área instalando o fio de limite em torno dessas áreas. Consulte a secção "Criar uma ilha" (página 105) para obter mais informações.</p>
 <p>a) 15 cm ou mais b) 35 cm ou mais</p>	<p>Coloque partições (obstáculos) com uma altura de 15 cm ou mais em torno das áreas em que o cortador de relva robótico nunca deva entrar. Além disso, instale o fio de limite a 35 cm ou mais da partição para evitar o contacto com a partição. (Uma área de cerca de 25 cm será deixada com a relva por cortar.)</p>

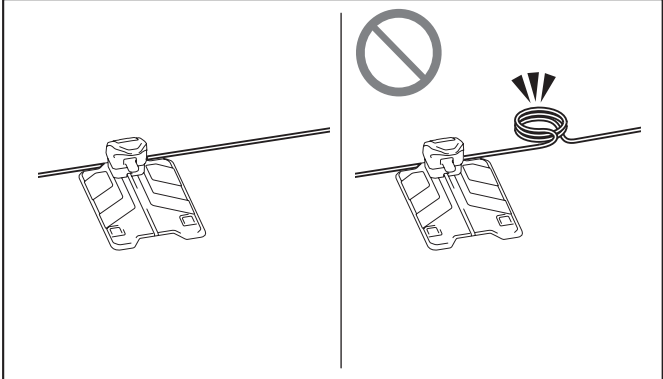
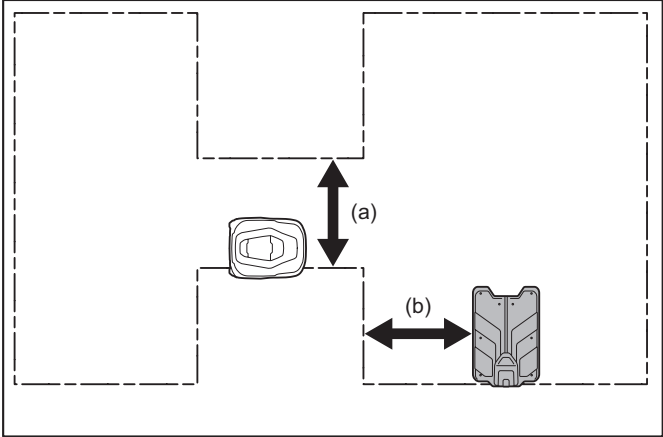
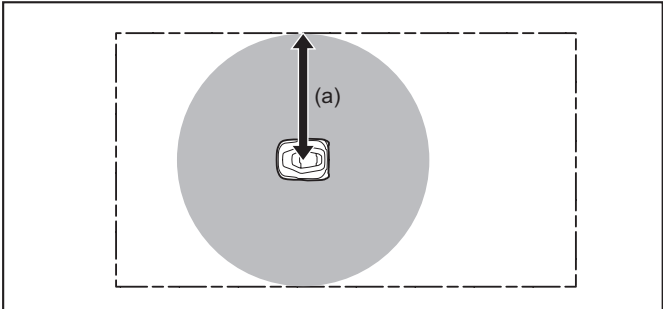
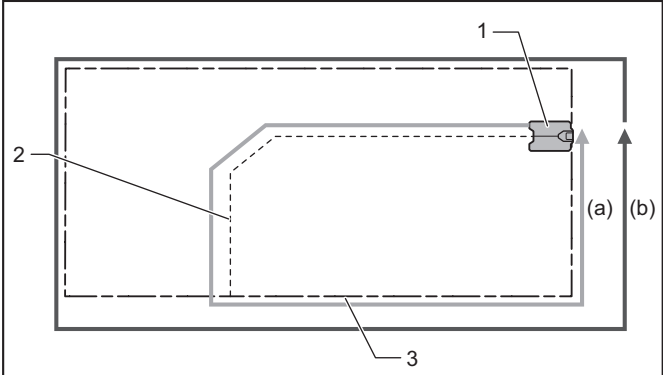
Imagem	Condição
	<p>Não agrupe cabos com fios. Se o fizer, pode intensificar o sinal e o cortador de relva robótico não irá funcionar de forma adequada.</p>
 <p>a) 150 cm ou mais b) 150 cm ou mais</p>	<ul style="list-style-type: none"> - A largura da área de trabalho deve ser de, no mínimo, 150 cm ou mais. O cortador de relva robótico retorna à estação de carregamento seguindo o fio de limite para a esquerda. - Certifique-se de que o fio de limite está, no mínimo, a 150 cm da lateral da estação de carregamento.
 <p>a) 35 m ou menos</p>	<p>Coloque o fio de limite para que a distância do fio de limite até ao cortador de relva robótico seja inferior a 35 m. Se a distância do fio de limite mais próximo até ao cortador de relva robótico for superior a 35 m, o cortador de relva robótico não irá funcionar de forma adequada.</p>
 <p>1. Estação de carregamento 2. Fio-guia 3. Fio de limite</p> <p>a) 400 m ou menos b) 800 m ou menos</p>	<ul style="list-style-type: none"> - O comprimento máximo do percurso a partir da estação de carregamento, fio-guia, fio de limite e parte de trás na estação de carregamento conforme ilustrado na figura deve ser de 400 m ou menos. - O espaço admissível que pode limitar colocando o fio de limite é de até 3.500 m². - O comprimento máximo do fio de limite é de até 800 m incluindo as ilhas e as subáreas.

Imagem	Condição
<p>a) 8° ou menos b) 8° ou mais c) 1 m ou mais d) 20 cm</p>	<p>- Se existir uma inclinação na área de trabalho, coloque o fio de limite numa inclinação de menos de 8°.</p> <p>- Se colocar um fio de limite numa inclinação de mais de 8°, coloque uma área de menos de 8° abaixo da inclinação por, no mínimo, 1 m.</p> <p>- Não pode colocar um fio de limite numa inclinação de mais de 8° na área de trabalho mais extrema.</p> <p>- Coloque o fio de limite a 20 cm do limite entre a inclinação e a área plana.</p>
<p>a) 1 m ou mais b) Inferior a 1 m</p>	<p>Quando utilizar várias estações e preparar várias áreas de trabalho, instale os fios de limite de modo a ficarem separados por uma distância de 1 m ou mais.</p>

Instalar o fio de limite

NOTA: O fio de limite deve ser estendido a direito a 1,5 m ou mais de ambos os lados da estação de carregamento.

NOTA: Para obter informações como, por exemplo, a distância de instalação em relação aos obstáculos, consulte a secção "*Ligar os fios à estação de carregamento*" (página 107).

1. Crave a primeira estaca perto da estação de carregamento utilizando um martelo de plástico e coloque o fio de limite.

► **Fig.5:** 1. Estação de carregamento 2. Estaca

► **Fig.5:** a) 1,5 m ou mais

2. Tensione o fio de limite de modo que não o deixe a flutuar em relação ao solo e, em seguida, crave a estaca seguinte deixando um intervalo de cerca de 1 m em relação à estaca anterior.

NOTA: Se o fio de limite flutuar, utilize um intervalo mais reduzido entre as estacas.

NOTA: Para obter informações como, por exemplo, a distância de instalação em relação aos obstáculos, consulte a secção "*Condições de instalação do fio de limite*" (página 102)

3. Crie um laço (ilhó) de cerca de 20 cm para proporcionar uma folga no fio de limite no local de ligação planeado entre o fio de limite e o fio-guia para facilitar uma posterior ligação.

► **Fig.6:** 1. Local de ligação planeado 2. Fio de limite 3. Fio-guia

NOTA: O fio-guia orienta o cortador de relva robótico quando volta à estação de carregamento. Para obter informações sobre a ligação ao fio-guia, consulte a secção "*Instalar o fio-guia*" (página 106).

4. Se existirem áreas em que o cortador de relva robótico não deva entrar ou obstáculos com que o cortador de relva robótico não se deva deparar, exclua a área instalando o fio de limite em torno dessas áreas.

NOTA: Para obter mais informações, consulte a secção "*Criar uma ilha*" (página 105).

5. Após instalar o fio de limite até à estação de carregamento, crave a estaca perto do lado oposto da estaca no ponto inicial utilizando um martelo de plástico.

► **Fig.7:** 1. Estaca no ponto inicial 2. Estaca no ponto final

6. Corte o fio, deixando um comprimento de fio que possa ser ligado à estação de carregamento.

► **Fig.8:** 1. Terminal L 2. Terminal R

7. No ponto em que o conector consegue alcançar o terminal, alinhe o fio de limite com a ranhura do conector fornecido e, em seguida, ligue-os firmemente utilizando um alicate.

► **Fig.9:** 1. Fio de limite 2. Ranhura no conector

8. Corte o excesso do fio de limite utilizando uma pinça e deixando 1 cm do mesmo em relação ao conector.

► **Fig.10**

9. Prenda um conector ao outro fio de limite da mesma maneira.

NOTA: Não ligue os conectores à estação de carregamento desta vez. A ligação à estação de carregamento é explicada posteriormente na secção "Ligar os fios à estação de carregamento" (página 107).

Criar uma ilha

Se existirem obstáculos como, por exemplo, árvores ou rochas que não possam ser removidos na área do corte de relva, cerque-os com o fio de limite para criar ilhas.

- Instale o fio de limite em torno dos obstáculos para criar ilhas. Utilize um intervalo reduzido entre as estacas de modo que a distância em relação ao obstáculo seja de cerca de 35 cm.
- Instale duas linhas do fio de limite para trás e para a frente a partir da posição de proximidade (folga de 0 cm) da ilha. Tal irá permitir que o cortador de relva robótico percorra os fios.
 - Insira as duas linhas de fio de limite na mesma estaca.

OBSERVAÇÃO: Não permita que as duas linhas de fio de limite se cruzem entre si. O cortador de relva robótico irá parar devido a um erro.

► **Fig.11:** 1. Obstáculo 2. Estaca 3. Fio de limite

► **Fig.11:** a) Cerca de 35 cm b) Posição de proximidade (folga de 0 cm)

- Crie várias ilhas da maneira a seguir explicitada.

► **Fig.12:** 1. Fio de limite 2. Estaca

Criar uma subárea

Se existir uma área de trabalho separada para a qual não seja possível proporcionar um percurso que permita ao cortador de relva robótico navegar automaticamente a partir da estação de carregamento, essa área de trabalho é designada como subárea (b). A área com a estação de carregamento é a área principal (a).

- É necessário desligar a alimentação do cortador de relva robótico e mover o cortador de relva robótico manualmente entre a área principal e a subárea.
- Coloque o fio de limite de modo que a largura do percurso entre a área principal e a subárea seja de 10 cm ou menos.
- O fio de limite deve ser colocado numa linha única e contínua em torno de toda a área de trabalho ((a) e (b)).
- Quando cortar a relva na subárea, é necessário alterar as definições do cortador de relva robótico. Para obter informações, consulte o manual de instruções deste produto.

► **Fig.13:** 1. Fio de limite 2. Estação de carregamento 3. 10 cm ou menos

► **Fig.13:** a) Área principal b) Subárea

Instalar o fio-guia

O fio-guia conduz o cortador de relva robótico para a estação de carregamento. Este fio também guia o cortador de relva robótico para áreas em que o cortador de relva robótico funciona menos frequentemente devido a motivos topográficos, etc.

NOTA: É possível instalar até 2 fios-guia.

NOTA: Não ramifique o fio-guia.

Condições de instalação do fio-guia

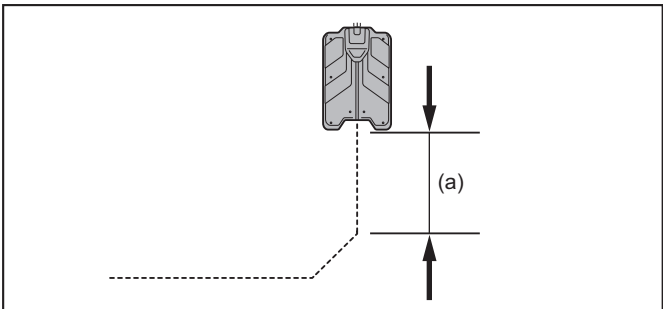
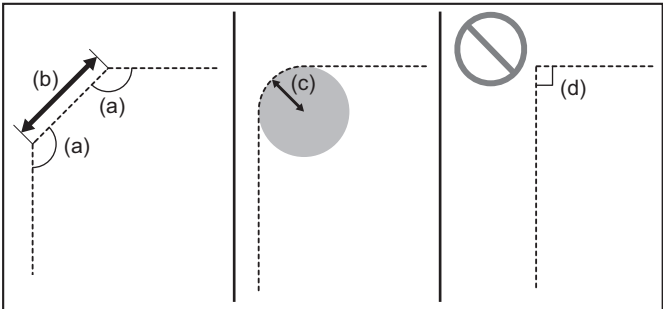
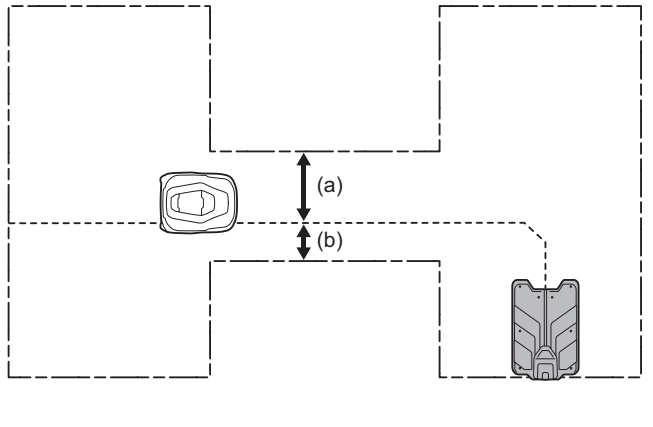
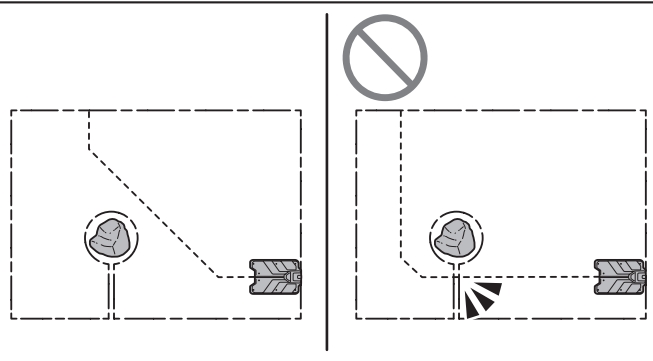
Imagem	Condição
 <p>a) 2 m ou mais</p>	<p>Conforme apresentado na figura, coloque o fio-guia no mínimo a 2 m a direito a partir da estação de carregamento. O cortador de relva robótico pode não conseguir voltar à estação de carregamento.</p>
 <p>a) Cerca de 135° b) 50 cm ou mais c) 1 m ou mais d) 90° ou menos</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Quando efetuar uma curva, instale o fio-guia num ângulo de cerca de 135°. O cortador de relva robótico pode não conseguir voltar à estação de carregamento num ângulo inferior a 90°. - Certifique-se de que a linha diagonal a direito é de, no mínimo, 50 cm. - Se o fio-guia tiver de ser colocado numa linha curva, coloque-o de modo que o raio de curvatura seja de 1 m ou mais.

Imagem	Condição
 <p>a) 100 cm ou mais b) 50 cm ou mais</p>	<p>A largura da área de trabalho deve ser de, no mínimo, 150 cm ou mais. Certifique-se de que o espaço no lado esquerdo do fio-guia é amplo porque o cortador de relva robótico passa através do lado esquerdo do fio-guia e volta à estação de carregamento.</p>
	<p>Não deixe o fio-guia atravessar o fio de limite.</p>

Instalar o fio-guia

1. Corte o laço (ilhó) do fio de limite efetuado antecipadamente no local de ligação entre o fio de limite e o fio-guia.

► **Fig.14:** 1. Fio de limite

2. Insira o fio-guia na porta central e os fios de limite nas portas esquerda e direita das três portas de ligação do acoplador fornecido.

► **Fig.15:** 1. Acoplador 2. Fio de limite 3. Fio-guia

NOTA: Insira os três fios até ao fim.

3. Prenda o acoplador com o alicata para fixar os fios.

► **Fig.16**

4. Crave as estacas em ambos os lados do ponto de ligação utilizando um martelo de plástico.

► **Fig.17:** 1. Estaca

NOTA: Certifique-se de que a ligação entre o fio-guia e o fio de limite é de, aproximadamente, 90°.

5. Instale o fio-guia cravando as estacas até à estação de carregamento utilizando um martelo de plástico.

- Crave as estacas em intervalos de cerca de 1 m, mas utilize um intervalo mais reduzido se o fio-guia flutuar.

- Quando efetuar uma curva, instale o fio-guia num ângulo de cerca de 135°.

- Instale o fio-guia numa linha reta por 2 m ou mais à frente da estação de carregamento.

- Para ficar a saber outras condições de instalação do fio-guia, consulte a secção "*Condições de instalação do fio-guia*" (página 105).

► **Fig.18:** 1. Estação de carregamento 2. Fio-guia

► **Fig.18:** a) 2 m ou mais b) Cerca de 135°

6. Quando terminar a instalação do fio-guia até à estação de carregamento, passe o fio-guia para a parte de trás da estação de carregamento através do orifício na parte inferior da torre da estação de carregamento.

► **Fig.19:** 1. Orifício 2. Torre

NOTA: Corte o fio-guia de modo que cerca de 30 cm ou mais seja deixado a estender a partir da parte de trás da estação de carregamento.

7. Insira e fixe o fio-guia na ranhura no centro da base da estação.

► **Fig.20:** 1. Ranhura 2. Base da estação

8. Prenda um conector na ponta do fio-guia.

NOTA: Consulte a página 104 para saber como prender o conector.

9. Quando instalar um segundo fio-guia, repita dos passos 1 até ao 8.

NOTA: Para obter informações sobre a ligação à estação de carregamento, consulte a secção "*Ligar os fios à estação de carregamento*" (página 107).

Estender um fio

Quando estender um fio, utilize um acoplador fornecido para ligar os dois fios.

1. Insira os fios para a esquerda e para a direita das três portas de ligação do acoplador fornecido.

► **Fig.21:** 1. Acoplador 2. Fio

NOTA: Insira ambos os fios até ao fim.

NOTA: A extensão de fio é possível inserindo em qualquer uma das duas portas de ligação, mas recomenda-se que utilize as portas de ligação esquerda e direita para estender de forma reta.

2. Prenda o acoplador com o alicate para fixar os fios.

► **Fig.22**

Fixar a estação de carregamento

Certifique-se de que o cabo flexível com revestimento em borracha consegue chegar à estação de carregamento e, em seguida, fixe-o com estacas de parafuso (8 unidades) utilizando a chave hexagonal 6.

► **Fig.23:** 1. Chave hexagonal 6 2. Estaca de parafuso (para a fixação da estação de carregamento) (8 unidades)

Ligar os fios à estação de carregamento

Quando acabar de instalar os fios, ligue o fio de limite, o fio-guia e o cabo flexível com revestimento em borracha à estação de carregamento.

Ligar o fio de limite

1. Abra a tampa de terminal e remova a tampa de fio da estação de carregamento.

► **Fig.24:** 1. Tampa de terminal 2. Tampa de fio

2. Fique atrás da estação de carregamento e passe o fio de limite proveniente da esquerda pelo gancho no lado esquerdo (3 ganchos) a partir de baixo.

► **Fig.25:** 1. Fio de limite proveniente do lado esquerdo 2. Ganchos do lado esquerdo (três pontos)

3. Insira o conector na ponta do fio no terminal R.

► **Fig.26:** 1. Terminal R 2. Conector do fio de limite proveniente do lado esquerdo

OBSERVAÇÃO: Para evitar que o conector fique deformado ou danificado, ligue o conector a direito sem o inclinar.

4. Do mesmo modo, passe o fio de limite proveniente do lado direito pelos ganchos do lado direito (três pontos) por ordem a partir de baixo e insira o conector no terminal L.

► **Fig.27:** 1. Terminal L 2. Conector do fio de limite proveniente do lado direito 3. Ganchos do lado direito (três pontos)

OBSERVAÇÃO: Verifique se os fios de limite estão ligados aos terminais adequados. Se os fios de limite estiverem ligados aos terminais errados, o cortador de relva robótico não poderá reconhecer a área de trabalho.

► **Fig.28:** 1. Fio de limite 2. Área de trabalho

Ligar o fio-guia

Passe o fio-guia pelos ganchos do lado direito ou do lado esquerdo (dois pontos) e prenda o conector na ponta do fio no terminal G1 ou G2.

OBSERVAÇÃO: Para evitar que o conector fique deformado ou danificado, ligue o conector a direito sem o inclinar.

NOTA: O conector do fio-guia pode ser preso no terminal G1 ou G2.

► **Fig.29:** 1. Conector do fio-guia 2. Terminal G2 3. Ganchos do lado direito (dois pontos) 4. Entalhe (Não passe o fio-guia por aqui)

NOTA: Se existir um segundo fio-guia, ligue-o ao terminal aberto G1 ou G2 através do mesmo procedimento.

Ligar o cabo flexível com revestimento em borracha

1. Ligue o conector do cabo flexível com revestimento em borracha à tomada.

► **Fig.30:** 1. Tomada 2. Conector do cabo flexível com revestimento em borracha

OBSERVAÇÃO: Para evitar que o conector fique deformado ou danificado, ligue o conector a direito sem o inclinar.

2. Passe o cabo flexível com revestimento em borracha pelos ganchos centrais (três pontos) por ordem a partir do topo.

► **Fig.31:** 1. Ganchos centrais (três pontos)

3. Prenda a tampa de fio.

• Passe o cabo flexível com revestimento em borracha pelo entalhe na tampa de fio.

► **Fig.32:** 1. Tampa de fio 2. Entalhe

4. Feche a tampa de terminal e ligue a ficha de alimentação do adaptador CA a uma saída de alimentação.

► **Fig.33:** 1. Tampa de terminal

5. Verifique se o indicador de estação acende a verde.

• Se o fio de limite estiver ligado de forma adequada, o indicador de estação acende a verde.

• Se existir um erro de ligação, o indicador de estação pisca a vermelho. Elimine quaisquer anomalias na parte de ligação da estação de carregamento ou em cada um dos fios, e volte a verificar o indicador de estação.

► **Fig.34:** 1. Indicador de estação

Carregar o cortador de relva robótico

1. Prima o lado I do interruptor de alimentação do cortador de relva robótico e ligue a alimentação.

► Fig.35

NOTA: É necessário ligar a alimentação quando carregar o cortador de relva robótico.

2. Acople o cortador de relva robótico com a estação de carregamento.

► Fig.36

NOTA: Quando o carregamento começa, o LED do cortador de relva robótico pisca a verde. Quando o carregamento estiver concluído, o LED desliga-se.

Definição inicial

NOTA: Retire a folha de proteção da parte de controlo antes da utilização.

Quando a alimentação do cortador de relva robótico for ligada pela primeira vez, surge o ecrã de definição inicial apresentado abaixo. Introduza o idioma de apresentação, a data e hora, a área do corte de relva e o código PIN.

1. Prima o botão "STOP" do cortador de relva robótico e abra a tampa do visor.

► Fig.37: 1. Tampa do visor 2. Botão "STOP"

2. Selecione o idioma a usar com as teclas e prima a tecla .

► Fig.38

3. Selecione os formatos de apresentação pretendidos de data e hora com as teclas .

4. Selecione [Next (Seguinte)] com as teclas e prima a tecla .

► Fig.39

5. Prima as teclas para selecionar o item e introduza a data e hora premindo as teclas **0** a **9**.

6. Selecione [Verify (Verificar)] com as teclas e prima a tecla .

► Fig.40

7. Selecione a área do corte de relva com as teclas e prima a tecla .

► Fig.41

8. Prima as teclas **0** a **9** para introduzir o código PIN.

► Fig.42

9. Volte a introduzir o código PIN para confirmação.

► Fig.43

NOTA: Anote o código PIN e mantenha-o num local seguro para que não o esqueça.

Verificar a instalação dos fios

Verificar a partida da estação de carregamento

[Menu superior] > [Main menu (Menu Principal)] > [Navigation preferences (Preferências de navegação)] > [Mower departing points (Pontos de partida do corta-relva)]

Siga o procedimento abaixo e verifique se o cortador de relva robótico parte da estação de carregamento. Na operação de partida, o cortador de relva robótico guarda a intensidade do campo magnético da estação de carregamento na sua memória para permitir o acoplamento adequado.

OBSERVAÇÃO: Certifique-se de que verifica a partida após instalar os fios. Caso contrário, o cortador de relva robótico pode navegar a baixa velocidade no fio-guia ou pode não navegar a baixa velocidade na estação de carregamento.

OBSERVAÇÃO: Acople o cortador de relva robótico com a estação de carregamento antes de definir o método de partida.

1. Prima o botão no painel de controlo.

Surge o [Main menu (Menu Principal)].

2. Selecione [Navigation preferences (Preferências de navegação)] no visor com as teclas e prima a tecla .

Surge o submenu.

3. Selecione [Mower departing points (Pontos de partida do corta-relva)].

Surge o ecrã de seleção de menu.

4. Selecione o número de perfil do método de partida que pretende definir com as teclas e prima a tecla .

► Fig.44

Surge o menu de opções.

5. Utilize o teclado e introduza as condições pretendidas nos campos de formato de opção apresentados no ecrã.

Opção	Detalhes
Wire to trace: (Fio a rastrear:)	Selecione o tipo de fio que o cortador de relva robótico deve seguir após a partida da estação de carregamento. Utilize as teclas para apresentar o tipo de fio pretendido. Para partir diretamente da estação de carregamento sem seguir um fio específico, selecione [-----].
Departure position: (Posição de partida:)	Introduza a distância que o cortador de relva robótico se deve mover da estação antes de iniciar o trabalho de corte de relva. Pode introduzir uma distância de 0 a 800 m.
Probability (Probabilidade)	Introduza a probabilidade de execução do perfil definido como uma percentagem.

► Fig.45: 1. Valor de probabilidade máximo que pode ser introduzido

NOTA: O valor de probabilidade máximo que pode ser introduzido será apresentado à esquerda da área de entrada de cada perfil. Introduza um valor que seja inferior ao valor máximo. Se introduzir um valor além do valor permitido, este será substituído pelo valor máximo.

6. Selecione [Test (Testar)] e execute a operação de teste antes de registar as definições.

O cortador de relva robótico desloca-se ao longo do fio selecionado.

O cortador de relva robótico para automaticamente após a distância que introduzir.

NOTA: A confirmação é concluída se o cortador de relva robótico parte da estação de carregamento e para no ponto designado.

7. Prima o botão "STOP".

A tampa do visor abre.

8. Selecione [Yes (Sim)] para registar ou [Não] para cancelar o registo quando for apresentado o ecrã de confirmação a perguntar se pretende registar o método de partida do teste de funcionamento.

Se selecionar [Não], tem de voltar a começar a definição desde o início.

Verificar a instalação do fio de limite

Verifique se o fio de limite está corretamente instalado.

1. Segure o punho do cortador de relva robótico e mova manualmente o cortador de relva robótico de modo que fique voltado para o fio de limite.

► **Fig.46:** 1. Fio de limite

2. Prima o botão "STOP".

A tampa do visor abre.

3. Prima o botão , selecione [Auto mowing (Corte automático)] e prima a tecla .

4. Feche a tampa do visor.

O cortador de relva robótico inicia o corte de relva e desloca-se em direção ao fio de limite.

5. Verifique se o cortador de relva robótico altera a direção no fio de limite e continua a navegação do corte de relva.

► **Fig.47:** 1. Fio de limite

6. Prima o botão "STOP".

O cortador de relva robótico para.

7. Desligue o interruptor de alimentação do cortador de relva robótico e transporte-o para outro local e, em seguida, ligue o interruptor. Verifique se o cortador de relva robótico funciona do mesmo modo mesmo noutros locais do fio de limite.

Restituir o cortador de relva robótico à estação de carregamento

[Menu superior] > [Park (Estacionar)] > [Stay at charging station (Permanecer na estação de carregamento)]

Este procedimento não é necessário quando está instalado um fio-guia. Prossiga para a secção [Verificar a instalação do fio-guia]. Execute este procedimento quando utilizar o cortador de relva robótico sem instalar um fio-guia.

Restitua o cortador de relva robótico à estação de carregamento.

NOTA: Por predefinição, o cortador de relva robótico procura preferencialmente sinais do fio-guia e volta à estação de carregamento de acordo com os sinais do fio-guia. Mesmo que não exista qualquer fio-guia na sua área de trabalho, o cortador de relva robótico continua primeiro a procurar sinais do fio-guia durante um tempo de procura de prioridade predefinido. Após o tempo de procura de prioridade ter decorrido, o cortador de relva robótico procura depois sinais do fio de limite e volta à estação de carregamento de acordo com os sinais do fio de limite. Se não pretender pousar o fio-guia, recomendamos que altere o tempo de procura de prioridade para o fio-guia. Para obter mais informações, consulte a secção "Definir o período de pesquisa ativa para o sinal de guia" no manual de instruções.

1. Prima o botão  no painel de controlo.

Surge o submenu.

► **Fig.48**

2. Selecione [Stay at charging station (Permanecer na estação de carregamento)].

Quando a tecla é premida, surge a mensagem [Close the display cover to return to the charging station. (Feche a tampa do visor para voltar à estação de carregamento.)].

3. Feche a tampa da bateria.

Verifique se o cortador de relva robótico volta à estação de carregamento.

Verificar a instalação do fio-guia

Verifique se o fio-guia está corretamente instalado.

1. Com a alimentação desligada, segure o punho do cortador de relva robótico e mova manualmente o cortador de relva robótico de modo que fique voltado para o fio-guia.

► **Fig.49:** 1. Fio-guia

2. Prima o botão "STOP".

A tampa do visor abre.

3. Prima o botão , selecione [Stay at charging station (Permanecer na estação de carregamento)] e prima a tecla .

4. Feche a tampa do visor.

O cortador de relva robótico inicia a navegação do corte de relva em direção ao fio-guia.

5. Verifique se o cortador de relva robótico altera a direção perto do fio-guia, navega ao longo do fio-guia em direção à estação de carregamento e acopla com a estação de carregamento.

NOTA: Após o cortador de relva robótico detetar o fio-guia, este vai funcionar ao longo do lado esquerdo do fio-guia.

Esta ação conclui as verificações de instalação e operação. Para a utilização detalhada deste produto, consulte o manual de instruções deste produto.

EXEMPLOS TÍPICOS

Eis alguns exemplos de instalações e ambientes em uso.

Os detalhes apresentados nas figuras são apenas exemplos e ilustram as escalas de campo diferentes em que cada exemplo pode ser mais adequado. Efetue a disposição mais adequada de acordo com as suas preferências.

Área de jardim pessoal para uma residência

Um pátio acolhedor ou um pequeno jardim quadrado no quintal da sua casa, cercado por uma pequena cerca, caminhos e trilhos.

► **Fig.50:** 1. Estação de carregamento 2. Fio de limite 3. Fio-guia

Orientação prática

Área do corte de relva	500 m ²
Dias e horas úteis semanais	6 horas em 6 dias da semana 12 horas em 3 dias da semana
Método de partida da estação [prioridade de execução (%)]	Partida diretamente da estação de carregamento a [100%]. Consulte o ponto de partida do cortador de relva "A" na figura.
Necessidade de criar ambientes de subárea	Não
Dicas para instalações e ambientes	Coloque a estação de carregamento na extremidade imediata da meia linha que divide a área do corte de relva em duas áreas iguais superior e inferior. Instale um fio-guia ao longo da meia linha que divide a área do corte de relva em duas áreas iguais superior e inferior.

Jardim residencial com uma área de trabalho de corte de relva separada

Um jardim da frente aberto que cerca a casa em dois lados com uma pequena área separada de relva ao lado de um jardim de plantação madura ou um campo de legumes.

► **Fig.51:** 1. Área principal 2. Subárea 3. Estação de carregamento 4. Fio de limite 5. Fio-guia

Orientação prática

Área do corte de relva	área principal	1.000 m ²
	subárea	400 m ²
Dias e horas úteis semanais	área principal	14 horas em 5 dias da semana
	subárea	12 horas em 2 dias da semana
Método de partida da estação [prioridade de execução (%)]	área principal	Partida diretamente da estação de carregamento a [70%]. Consulte o ponto de partida do cortador de relva "A" na figura. Partida em direção à extremidade mais distante do jardim principal e início do corte de relva da área de terminação do fio-guia a [30%]. Consulte o ponto de partida do cortador de relva "B" na figura.
	subárea	Mova de antemão e manualmente o cortador de relva robótico da área principal até à subárea. Em seguida, inicie manualmente o corte de relva. Consulte as instruções na secção "Cortar a relva sem carregamento automático" no manual de instruções para obter mais informações.
Necessidade de criar ambientes de subárea	Sim	
Dicas para instalações e ambientes	Coloque a estação de carregamento no centro do limite frontal do jardim principal. Instale um fio-guia ao longo da meia linha que divide a área principal em duas áreas iguais esquerda e direita.	

Campos de relva em pequenas colinas

Uma paisagem de colina de um relvado verde num parque, campo de golfe ou em outros semelhantes. A relva cresce com diferentes alturas e tons numa ou em mais encostas suaves e íngremes com alguns elementos de areia e de água.

► **Fig.52:** 1. Estação de carregamento 2. Fio de limite 3. Fio-guia

Orientação prática

Área do corte de relva	2.500 m ²
Dias e horas úteis semanais	24 horas em 7 dias da semana
Método de partida da estação [prioridade de execução (%)]	Partida diretamente da estação de carregamento a [40%]. Consulte o ponto de partida do cortador de relva "A" na figura.
	Partida em direção a uma extremidade de uma superfície de relva nivelada na encosta e início do corte de relva da área de terminação do fio-guia a [30%]. Consulte o ponto de partida do cortador de relva "B" na figura.
	Partida em direção à extremidade mais distante de uma superfície de relva ligeiramente inclinada no declive e início do corte de relva da área de terminação do fio-guia a [30%]. Consulte o ponto de partida do cortador de relva "C" na figura.
Necessidade de criar ambientes de subárea	Não
Dicas para instalações e ambientes	Coloque a estação de carregamento numa extremidade da linha de meio caminho que divide a superfície de relva nivelada na encosta em duas áreas iguais esquerda e direita.
	Instale dois fios-guia ao longo da linha de meio caminho que divide a área do corte de relva em duas áreas iguais superior e inferior. Um em direção a uma extremidade de uma superfície de relva nivelada na encosta, e o outro em direção à extremidade mais distante de uma superfície de relva ligeiramente inclinada no declive.
	Certifique-se de que instala um fio de limite em superfícies que estão praticamente planas ou o menos inclinadas possível. Passe um fio-guia diagonalmente sobre uma inclinação uma vez que tal facilita ao cortador de relva robótico subir a inclinação.

Um jardim bem concebido com alguns locais difíceis de alcançar para efetuar o trabalho de corte de relva

Uma área de jardim elaborada totalmente vedada que contém uma grande residência, fontes de água e uma ampla variedade de plantas e objetos. A paisagem bem concebida ajuda a manter o jardim elegantemente intacto, mas cria locais isolados para a manutenção da relva.

► **Fig.53:** 1. Estação de carregamento 2. Fio de limite 3. Fio-guia

Orientação prática

Área do corte de relva	2.500 m ²
Dias e horas úteis semanais	24 horas em 7 dias da semana
Método de partida da estação [prioridade de execução (%)]	Partida diretamente da estação de carregamento a [30%]. Consulte o ponto de partida do cortador de relva "A" na figura. Partida em direção à extremidade do lado mais próximo da área de trabalho de corte de relva e início do corte de relva em alguns avanços antes da área de terminação do fio-guia a [20%]. Consulte o ponto de partida do cortador de relva "B" na figura. Partida em direção ao canto mais distante da área de trabalho de corte de relva e início do corte de relva a cerca de metade do comprimento do fio-guia a [30%]. Consulte o ponto de partida do cortador de relva "C" na figura. Partida em direção ao canto mais distante da área de trabalho de corte de relva e início do corte de relva em alguns avanços antes da área de terminação do fio-guia a [20%]. Consulte o ponto de partida do cortador de relva "D" na figura.
Necessidade de criar ambientes de subárea	Não
Dicas para instalações e ambientes	Coloque a estação de carregamento no quintal para uma proteção do cenário e fácil acesso à fonte de alimentação. Instale dois fios-guia para conduzir o cortador de relva robótico para as duas das áreas do corte de relva menos acessíveis no jardim. Um em direção à extremidade mais próxima do jardim passando entre dois objetos de jardim, e o outro em direção ao canto mais distante do jardim passando entre o estacionamento e as plantas. Certifique-se de que passa os fios-guia a uma certa distância de um fio de limite para evitar afetar a navegação robótica.

Jardim formal aberto subdividido em secções assimétricas por cercas vivas, plantas selvagens, caminhos e objetos de jardim

Estabelecido no meio da floresta repleta de plantas e árvores, um imóvel comercial tem uma vista desobstruída sobre o jardim de quintal, o qual está aproximadamente subdividido em três áreas de relva em diferentes tamanhos e escalas.

► **Fig.54:** 1. Estação de carregamento 2. Fio de limite 3. Fio-guia

Orientação prática

Área do corte de relva	1.500 m ² (Relação de divisão da área: aprox. 55/30/15)
Dias e horas úteis semanais	14 horas em 7 dias da semana 24 horas em 4 dias da semana
Método de partida da estação [prioridade de execução (%)]	Classifique as prioridades de execução para o trabalho de corte de relva em proporção aos tamanhos das três áreas. Partida diretamente da estação de carregamento a [55%]. Consulte o ponto de partida do cortador de relva "A" na figura. Partida em direção à extremidade mais distante da segunda maior área de trabalho de corte de relva e início do corte de relva da área de terminação do fio-guia a [30%]. Consulte o ponto de partida do cortador de relva "B" na figura. Partida em direção à extremidade mais distante da terceira maior área de trabalho de corte de relva e início do corte de relva da área de terminação do fio-guia a [15%]. Consulte o ponto de partida do cortador de relva "C" na figura.
Necessidade de criar ambientes de subárea	Não
Dicas para instalações e ambientes	Coloque a estação de carregamento na extremidade imediata da linha de meio caminho que divide a maior área do corte de relva em duas áreas iguais esquerda e direita. Instale um fio-guia ao longo da linha de meio caminho que divide a segunda maior área do corte de relva em duas áreas iguais esquerda e direita. Instale um fio-guia ao longo da linha de meio caminho que divide a terceira maior área do corte de relva em duas áreas iguais esquerda e direita.

Εισαγωγή

Αυτό το εγχειρίδιο είναι ο Οδηγός διαμόρφωσης για το ρομποτικό χλοοκοπτικό. Το παρόν εγχειρίδιο περιγράφει τις διαδικασίες για την εγκατάσταση του σταθμού φόρτισης, την τοποθέτηση του σύρματος οριοθέτησης, την τοποθέτηση του σύρματος οδήγησης και την αρχική ρύθμιση του ρομποτικού χλοοκοπτικού. Βεβαιωθείτε να ελέγξετε το Εγχειρίδιο οδηγιών αυτού του προϊόντος για τις προφυλάξεις κατά τη χρήση.

Πληροφορίες για το ρομποτικό χλοοκοπτικό

Το ρομποτικό χλοοκοπτικό εκτελεί το κουραστικό κούρεμα του γκαζόν αυτόματα. Αυτό το προϊόν διαθέτει τα ακόλουθα κύρια συστατικά μέρη.

- **Ρομποτικό χλοοκοπτικό**
Αυτή είναι η κύρια μονάδα που κουρεύει το γκαζόν. Φορτίζεται από τον σταθμό φόρτισης και κουρεύει αυτόματα το γκαζόν εντός της περιοχής εργασίας.
- **Σταθμός φόρτισης**
Φορτίζει το ρομποτικό χλοοκοπτικό και περνάει σήματα στο σύρμα οριοθέτησης και το σύρμα οδήγησης.
- **Σύρμα ορίων**
Αυτό το σύρμα εγκαθίσταται γύρω από την εξωτερική πλευρά της περιοχής εργασίας. Επιτρέπει στο ρομποτικό χλοοκοπτικό να αναγνωρίζει την περιοχή εργασίας στην οποία θα κουρέψει το γκαζόν.
- **Σύρμα οδήγησης**
Αυτό το σύρμα οδηγεί το ρομποτικό χλοοκοπτικό στον σταθμό φόρτισης. Αυτό το σύρμα επίσης καθοδηγεί το χλοοκοπτικό σε περιοχές στις οποίες το χλοοκοπτικό λειτουργεί λιγότερο συχνά λόγω τοπογραφικών λόγων, κτλ. (Η τοποθέτηση του σύρματος οδήγησης είναι προαιρετική).

► **Εικ.1:** 1. Ρομποτικό χλοοκοπτικό 2. Σταθμός φόρτισης 3. Σύρμα ορίων 4. Σύρμα οδήγησης

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Συνιστάται να δημιουργήσετε ένα σχεδιάγραμμα εγκατάστασης της περιοχής εργασίας όπως απεικονίζεται ανωτέρω πριν εκτελέσετε τις εργασίες εγκατάστασης καλωδίου.

Περιγραφή των εγχειριδίων

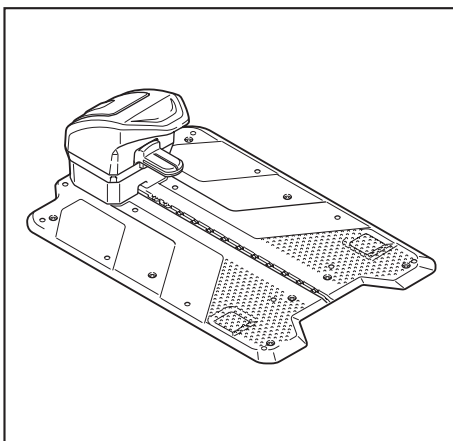
- **Οδηγός διαμόρφωσης**
Περιγράφει τις διαδικασίες για την εγκατάσταση του σταθμού φόρτισης, την τοποθέτηση του σύρματος οριοθέτησης, την τοποθέτηση του σύρματος οδήγησης και την αρχική ρύθμιση του ρομποτικού χλοοκοπτικού.
- **Εγχειρίδιο οδηγιών για αυτό το προϊόν**
Περιγράφει τις κύριες λειτουργίες, τις προφυλάξεις για την ασφάλεια, τις διάφορες ρυθμίσεις και τις εργασίες συντήρησης του ρομποτικού χλοοκοπτικού.

Επιβεβαίωση του περιεχομένου της συσκευασίας

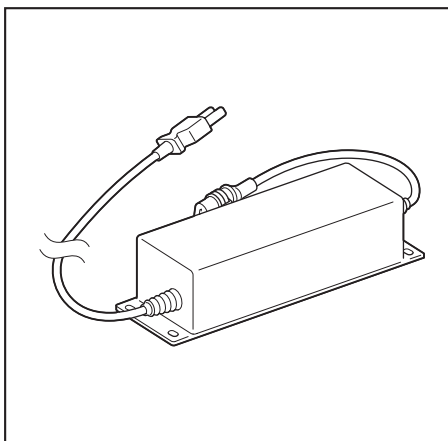
Σταθμός φόρτισης

Τροφοδοτικό εναλλασσόμενου ρεύματος
(Το σχήμα του βύσματος του τροφοδοτικού εναλλασσόμενου ρεύματος διαφέρει ανάλογα με τη χώρα).

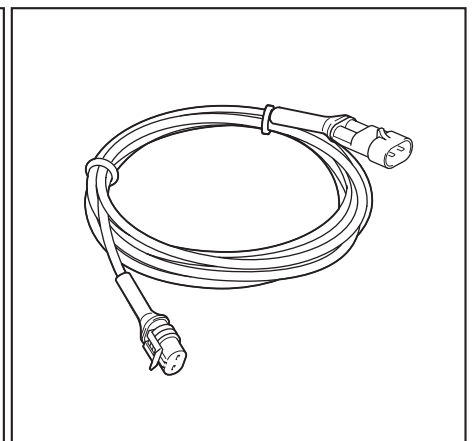
Καλώδιο cabtire



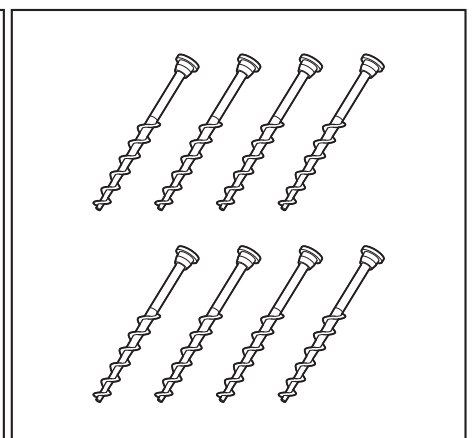
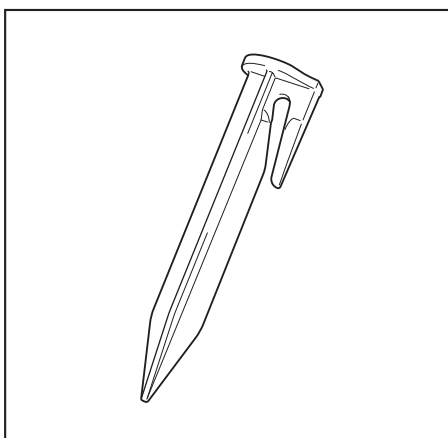
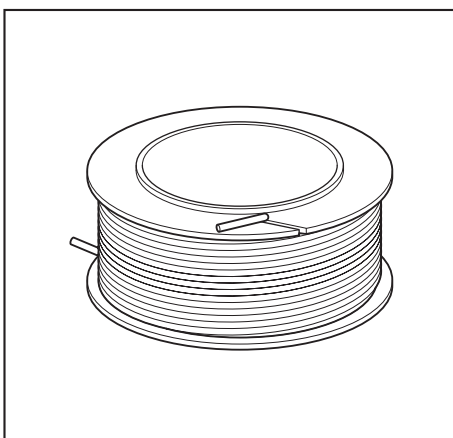
Σύρμα (150 m)



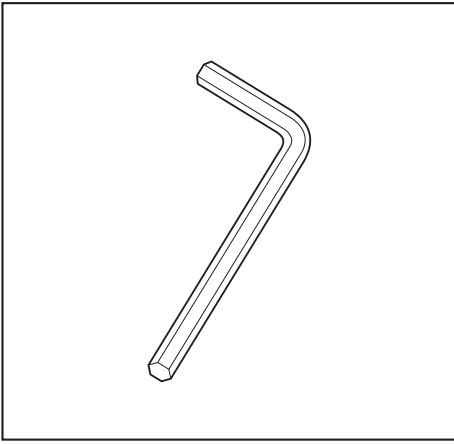
Πείρος (για τη στερέωση καλωδίων) 150 τεμάχια



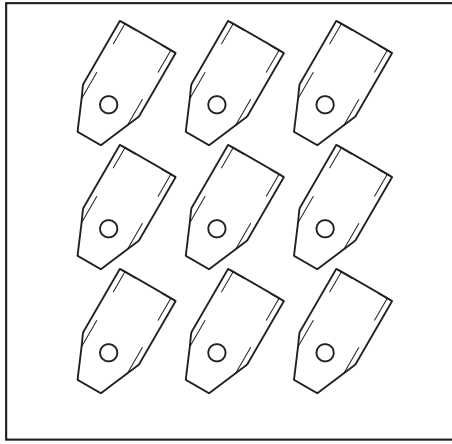
Βιδωτός πείρος (για στερέωση του σταθμού φόρτισης) (8 τεμάχια)



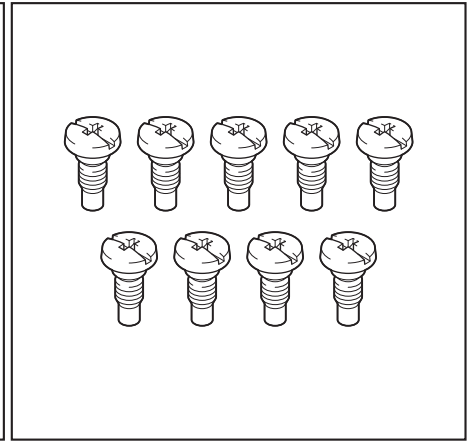
Κλειδί άλεν 6 (1 τεμάχιο)



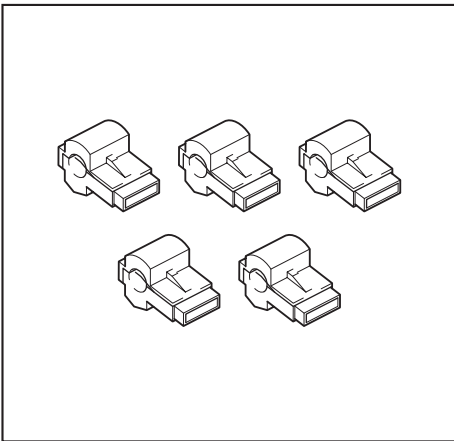
Λάμα χλοοκοπτικού (συνολικά 12 τεμάχια, 3 τεμάχια εγκαθιστώνται, 9 τεμάχια εφεδρικά)



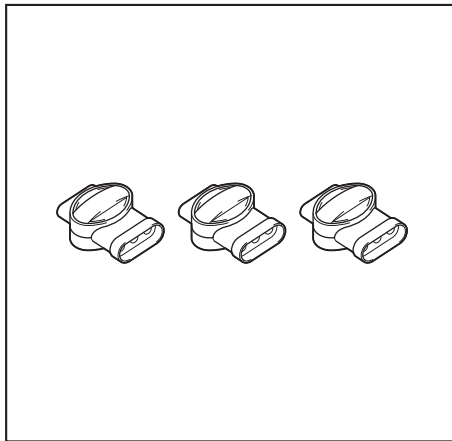
Βίδα (για τη στερέωση της λάμας χλοοκοπτικού) (συνολικά 12 τεμάχια, 3 τεμάχια εγκαθιστώνται, 9 τεμάχια εφεδρικά)



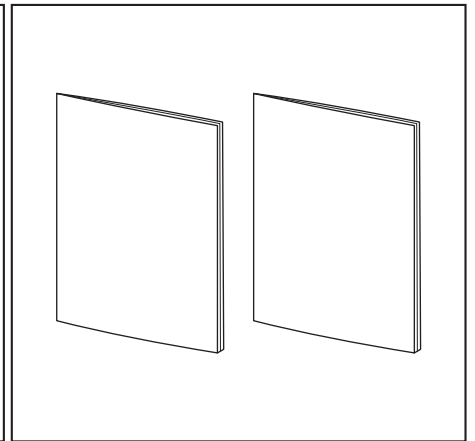
Σύνδεσμος (5 τεμάχια)



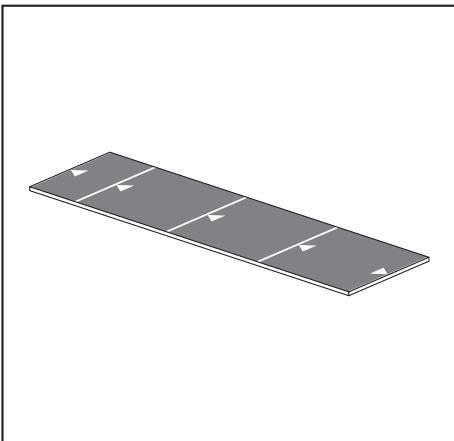
Συζευκτήρας (3 τεμάχια)



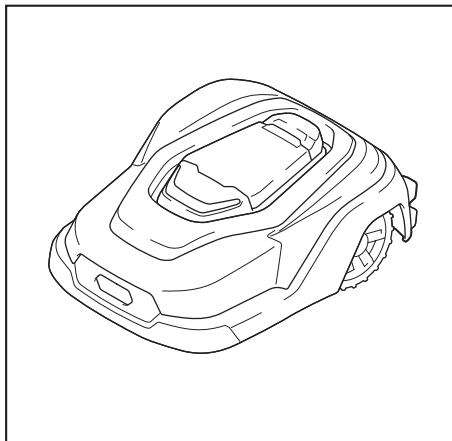
Εγχειρίδιο οδηγιών Οδηγός διαμόρφωσης



Μετρητής (Κόψτε κατά μήκος της διάτρησης από τη συσκευασία)

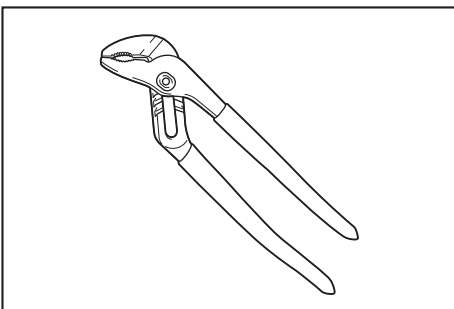


Ρομποτικό χλοοκοπτικό

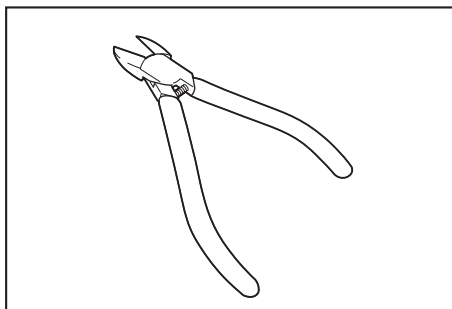


Εργαλεία που απαιτούνται για την εγκατάσταση

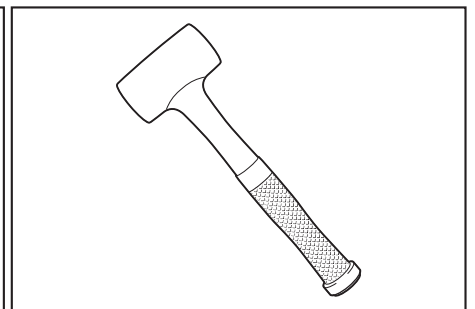
Πένσα



Τσιμπίδα κοπής



Λαστιχένιο σφυρί



Μεταφορά του ρομποτικού χλοοκοπτικού

ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ: Βεβαιωθείτε ότι ο διακόπτης ρεύματος του ρομποτικού χλοοκοπτικού είναι κλειστός.

ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ: Να κρατάτε μόνο τη χειρολαβή όταν μεταφέρετε το ρομποτικό χλοοκοπτικό.

ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ: Μην κρατάτε το ρομποτικό χλοοκοπτικό με τις λάμες χλοοκοπτικού στραμμένες προς τα μέρος σας.

ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ: Μην θέτετε το ρομποτικό χλοοκοπτικό σε λειτουργία ενώ άλλα άτομα το αγγίζουν.

1. Αν το ρομποτικό χλοοκοπτικό βρίσκεται σε λειτουργία, πατήστε το κουμπί «STOP».

Το καπάκι οθόνης ανοίγει και το ρομποτικό χλοοκοπτικό σταματάει.

2. Κλείστε το καπάκι οθόνης και πατήστε την πλευρά Ο του διακόπτη ρεύματος.

3. Κρατήστε τη χειρολαβή και σηκώστε το ρομποτικό χλοοκοπτικό.

► **Εικ.2:** 1. Χειρολαβή 2. Διακόπτης ρεύματος

Προετοιμασία της περιοχής εργασίας

Κάντε τις εξής προετοιμασίες για να μην εμποδίσετε την αυτόματη χλοοκοπή του ρομποτικού χλοοκοπτικού.

- Απομακρύνετε κλαδιά, πέτρες και άλλα μεγάλα αντικείμενα από την περιοχή εργασίας.
- Αν το γκαζόν είναι υψηλότερο από 100 mm, κόψτε το σε αυτό το μήκος ή μικρότερο.
- Γεμίστε και ισιώστε τυχόν βυθισμένες περιοχές ή σημεία όπου σχηματίζονται λακκούβες.
- Απομακρύνετε το χιόνι αν έχει συσσωρευτεί.

Εγκατάσταση του τροφοδοτικού εναλλασσόμενου ρεύματος

Επιλέξτε ένα καλά αεριζόμενο μέρος υπό σκιά όπου δεν πέφτει η βροχή. Τοποθετήστε το τροφοδοτικό εναλλασσόμενο ρεύματος διατηρώντας το σε ύψος 30 cm ή περισσότερο από το έδαφος. Συνιστάται να στερεώσετε το τροφοδοτικό εναλλασσόμενο ρεύματος στον τοίχο χρησιμοποιώντας βίδες.

ΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ: Για να αποφευχθεί η παραμόρφωση ή ζημιά του συνδέσμου, συνδέστε τον σύνδεσμο ίσια, χωρίς να του δίνετε κλίση.

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Απαιτείται οικιακή ηλεκτρική παροχή για εξωτερική τοποθεσία που δεν εκτίθεται στη βροχή.

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Αν οι τοποθεσίες εγκατάστασης δεν διαθέτουν επαρκή αντοχή φορτίου, ενισχύστε τις.

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Μετά την εγκατάσταση του τροφοδοτικού εναλλασσόμενου ρεύματος, αποσυνδέστε το φως από το τροφοδοτικό εναλλασσόμενο ρεύματος.

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Μην δένετε με αλυσίδα πολλά καλώδια cabtire.

► **Εικ.3:** 1. Τροφοδοτικό εναλλασσόμενου ρεύματος 2. Καλώδιο cabtire

► **Εικ.3:** α) 30 cm ή περισσότερο πάνω από το έδαφος

Εντοπισμός του σταθμού φόρτισης

Ο σταθμός φόρτισης φορτίζει το ρομποτικό χλοοκοπτικό και περνάει σήματα στο σύρμα οριοθέτησης και το σύρμα οδήγησης.

Προϋποθέσεις εγκατάστασης του σταθμού φόρτισης

ΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ: Μην κάμπτετε τη βάση σταθμού.

- Επιλέξτε ένα πιθανό ισόπεδο μέρος κοντά σε ηλεκτρική παροχή (εντός $\pm 5^\circ$).
- Επιλέξτε ένα μέρος το οποίο προστατεύεται από την άμεση ηλιοβολή.
- Αν ο σταθμός φόρτισης τοποθετηθεί στο γκαζόν, η περιοχή τοποθέτησης θα πρέπει να έχει κουρευτεί πολύ κοντά.
- Υπάρχει χώρος 3 m ή περισσότερο από το πίσω μέρος του σταθμού φόρτισης.

► **Εικ.4:** 1. Βάση σταθμού

► **Εικ.4:** α) 5° ή λιγότερο β) 3 m ή περισσότερο

Καθορισμός της θέσης του σταθμού φόρτισης

Καθορίστε τη θέση του σταθμού φόρτισης ακολουθώντας τις προϋποθέσεις εγκατάστασης.

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Μην στερεώσετε τον σταθμό φόρτισης. Σε αυτό το βήμα, πρέπει να αποφασίσετε μόνο τη θέση του σταθμού φόρτισης.

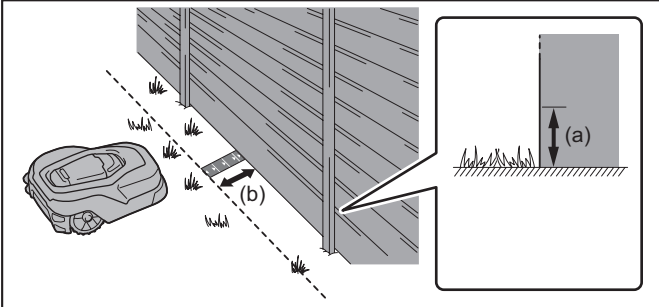
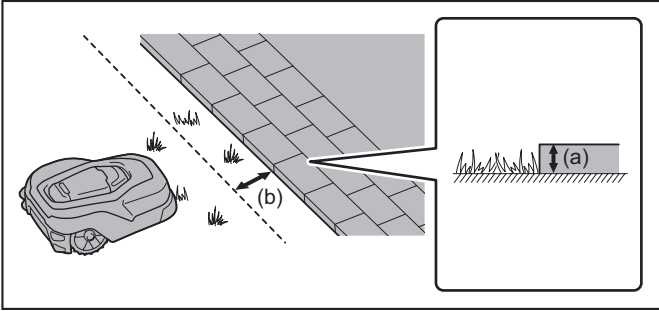
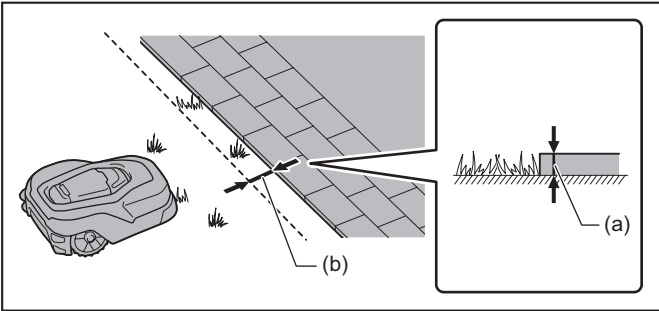
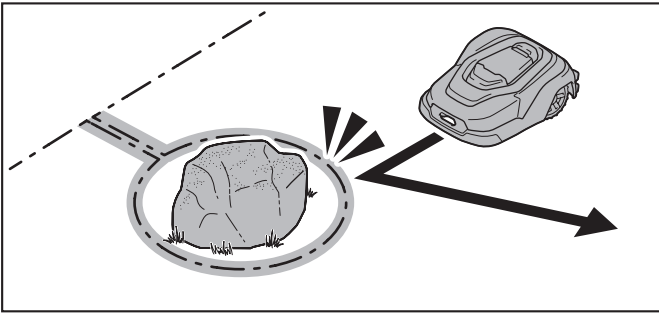
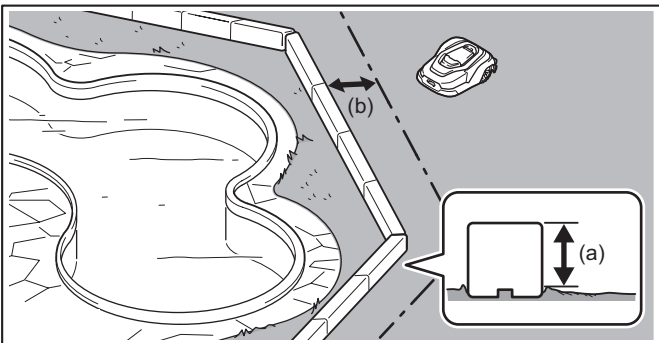
Εγκατάσταση του σύρματος ορίων

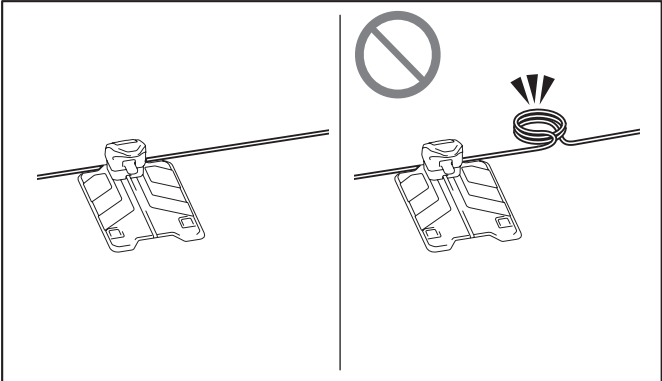
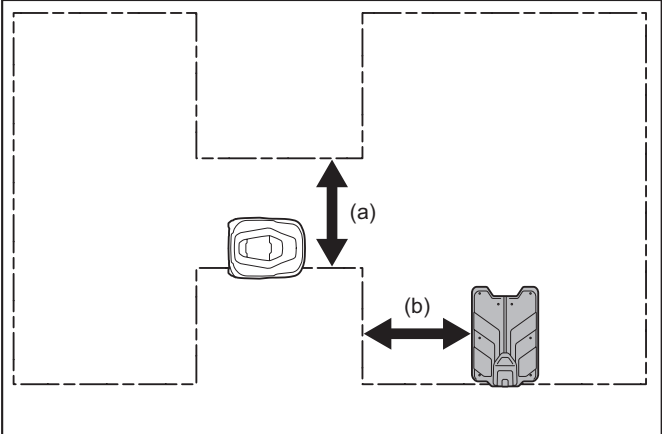
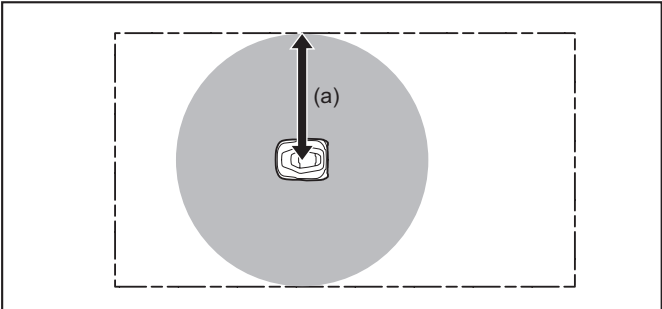
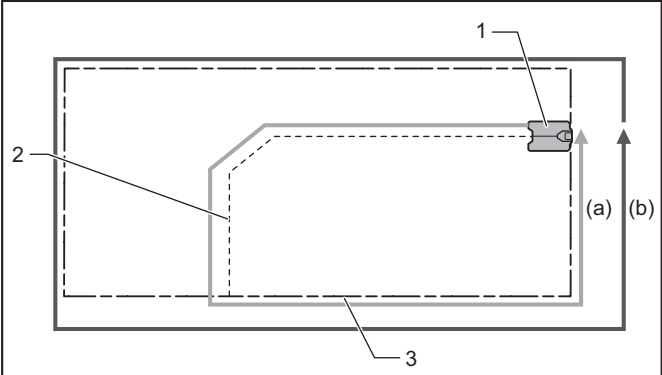
- Το σύρμα οριοθέτησης εγκαθίσταται γύρω από την εξώτατη πλευρά της περιοχής όπου το ρομποτικό χλοοκοπτικό θα εκτελέσει τις εργασίες χλοοκοπής. Τοποθετήστε το σύρμα οριοθέτησης με τρόπο ώστε να περικλείει την περιοχή εργασίας με μια μοναδική, αδιάκοπη γραμμή και να συνδέονται και τα δύο άκρα του σύρματος οριοθέτησης με τον σταθμό φόρτισης.
- Το ρομποτικό χλοοκοπτικό δεν θα λειτουργεί σωστά αν το σύρμα ορίων δεν έχει εγκατασταθεί σωστά. Βεβαιωθείτε να εγκαταστήσετε το σύρμα ορίων ακολουθώντας τις οδηγίες στο παρόν εγχειρίδιο.
- Εάν υπάρχει ένα μεταλλικό αντικείμενο όπως μια ασφάλινη ράβδο στο έδαφος, το μεταλλικό αντικείμενο παρεμβαίνει με το σήμα βρόχου και προκαλεί διακοπή.

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Υπάρχουν δύο τρόποι να εγκαταστήσετε το σύρμα ορίων: η στερέωση με πείρου ή το θάψιμο στο έδαφος (μέχρι 20 cm). Το εγχειρίδιο οδηγιών εξηγεί την εγκατάσταση με τη χρήση πείρων.

Προϋποθέσεις εγκατάστασης του σύρματος ορίων

Μπορείτε να ρυθμίσετε την υπέρβαση οριοθέτησης του ρομποτικού χλοοκοπτικού μεταξύ 20 και 50 cm. Στο παρόν εγχειρίδιο περιγράφονται οι συνθήκες στην προεπιλεγμένη ρύθμιση (32 cm). Για λεπτομέρειες σχετικά με τη ρύθμιση, ανατρέξτε στο κεφάλαιο «Προτιμήσεις πλοήγησης» στο εγχειρίδιο οδηγιών.

Εικόνα	Προϋπόθεση
 <p>a) 5 cm ή περισσότερο b) Περίπου 35 cm</p>	<p>Μείνετε απόσταση περίπου 35 cm μακριά από εμπόδια με ύψος 5 cm ή περισσότερο. (Μια περιοχή περίπου 25 cm από το εμπόδιο δεν θα κουρευτεί). Χρησιμοποιήστε τον παρεχόμενο μετρητή για να μετρήσετε την κατάλληλη απόσταση από τα εμπόδια. (Κόψτε τον μετρητή κατά μήκος της διάτρησης από τη συσκευασία).</p>
 <p>a) Λιγότερο από 5 cm b) Περίπου 30 cm</p>	<p>Μείνετε σε απόσταση περίπου 30 cm μακριά από εμπόδια με ύψος μικρότερο από 5 cm. (Μια περιοχή περίπου 20 cm από το εμπόδιο δεν θα κουρευτεί).</p>
 <p>a) Λιγότερο από 1 cm b) Περίπου 10 cm</p>	<p>Μείνετε σε απόσταση περίπου 10 cm μακριά από εμπόδια με ύψος μικρότερο από 1 cm. (Καμία περιοχή δεν θα μείνει ακούρευτη).</p>
	<p>Εάν υπάρχουν περιοχές στις οποίες το ρομποτικό χλοοκοπτικό δεν πρέπει να εισέλθει ή εμπόδια που το ρομποτικό χλοοκοπτικό δεν πρέπει να συναντήσει, εξαιρέστε την περιοχή τοποθετώντας το σύρμα οριοθέτησης γύρω από αυτήν. Ανατρέξτε στην παράγραφο «Δημιουργία νησιού» (σελίδα 118) για λεπτομέρειες.</p>
 <p>a) 15 cm ή περισσότερο b) 35 cm ή περισσότερο</p>	<p>Τοποθετήστε διαχωριστικά (εμπόδια) ύψους 15 cm ή άνω γύρω από τις περιοχές στις οποίες το ρομποτικό χλοοκοπτικό δεν πρέπει ποτέ να εισέλθει. Επιπλέον, εγκαταστήστε το σύρμα οριοθέτησης σε απόσταση 35 cm ή περισσότερο μακριά από το διαχωριστικό, προκειμένου να αποφευχθεί η επαφή με το διαχωριστικό. (Μια περιοχή περίπου 25 cm θα μείνει ακούρευτη).</p>

Εικόνα	Προϋπόθεση
	<p>Μην μαζεύετε καλώδια και σύρματα. Εάν το κάνετε αυτό, τα σήματα μπορεί να γίνουν πιο έντονα και το ρομποτικό χλοοκοπτικό να μην λειτουργεί σωστά.</p>
 <p>a) 150 cm ή περισσότερο b) 150 cm ή περισσότερο</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Το πλάτος της περιοχής εργασίας θα πρέπει να είναι τουλάχιστον 150 cm ή περισσότερο. Το ρομποτικό χλοοκοπτικό επιστρέφει στον σταθμό φόρτισης ακολουθώντας το σύρμα οριοθέτησης αριστερόστροφα. - Βεβαιωθείτε ότι το σύρμα οριοθέτησης βρίσκεται σε απόσταση τουλάχιστον 150 cm από την πλευρά του σταθμού φόρτισης.
 <p>a) 35 m ή λιγότερο</p>	<p>Τοποθετήστε το σύρμα οριοθέτησης με τρόπο ώστε η απόσταση μεταξύ του σύρματος οριοθέτησης και του ρομποτικού χλοοκοπτικού να είναι μικρότερη από 35 m. Εάν η απόσταση από το κοντινότερο σύρμα οριοθέτησης μέχρι το ρομποτικό χλοοκοπτικό είναι μεγαλύτερη από 35 m, το ρομποτικό χλοοκοπτικό δεν θα λειτουργεί σωστά.</p>
 <p>1. Σταθμός φόρτισης 2. Σύρμα οδήγησης 3. Σύρμα ορίων a) 400 m ή λιγότερο b) 800 m ή λιγότερο</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Το μέγιστο μήκος της διαδρομής, ξεκινώντας από τον σταθμό φόρτισης, το σύρμα οδήγησης, το σύρμα οριοθέτησης και ξανά πίσω στον σταθμό φόρτισης, όπως απεικονίζεται στην εικόνα, θα πρέπει να είναι 400 m ή μικρότερο. - Ο επιτρεπόμενος χώρος που μπορείτε να περιορίσετε τοποθετώντας το σύρμα οριοθέτησης φτάνει μέχρι 3.500 m². - Το μέγιστο μήκος του σύρματος οριοθέτησης φτάνει μέχρι 800 m, συμπεριλαμβανομένων των νησιών και δευτερευουσών περιοχών.

Εικόνα	Προϋπόθεση
<p>a) 8° ή λιγότερο b) 8° ή περισσότερο c) 1 m ή περισσότερο d) 20 cm</p>	<p>- Εάν υπάρχει μια κλίση στην περιοχή εργασίας, τοποθετήστε το σύρμα οριοθέτησης σε κλίση μικρότερη από 8°.</p> <p>- Εάν τοποθετήσετε ένα σύρμα οριοθέτησης σε κλίση μεγαλύτερη από 8°, τοποθετήστε σε μια περιοχή μικρότερη από 8° κάτω από την κλίση για τουλάχιστον 1 m.</p> <p>- Δεν μπορείτε να τοποθετήσετε ένα σύρμα οριοθέτησης σε κλίση μεγαλύτερη από 8° στην πιο απομακρυσμένη εξωτερική περιοχή εργασίας.</p> <p>- Τοποθετήστε το σύρμα οριοθέτησης σε απόσταση 20 cm μακριά από το όριο μεταξύ της κλίσης και της επίπεδης περιοχής.</p>
<p>a) 1 m ή περισσότερο b) Λιγότερο από 1 m</p>	<p>Όταν χρησιμοποιείτε πολλαπλούς σταθμούς και προετοιμάζετε πολλαπλές περιοχές εργασίας, εγκαταστήστε τα σύρματα ορίων με τρόπο ώστε να διαχωρίζονται από απόσταση 1 m ή περισσότερο.</p>

Εγκατάσταση του σύρματος ορίων

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Το σύρμα ορίων πρέπει να επεκταθεί ευθεία κατά 1,5 m ή περισσότερο από τις δύο πλευρές του σταθμού φόρτισης.

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Για λεπτομέρειες όπως η απόσταση τοποθέτησης από εμπόδια, ανατρέξτε στην παράγραφο «Σύνδεση των συρμάτων με τον σταθμό φόρτισης» (σελίδα 120).

1. Οδηγήστε τον πρώτο πείρο κοντά στον σταθμό φόρτισης χρησιμοποιώντας ένα λαστιχένιο σφυρί και τοποθετήστε το σύρμα ορίων.

► **Εικ.5:** 1. Σταθμός φόρτισης 2. Πείρος

► **Εικ.5:** a) 1,5 m ή περισσότερο

2. Τεντώστε το σύρμα οριοθέτησης ώστε να μην κρέμεται στο έδαφος και, στη συνέχεια, τοποθετήστε τον επόμενο πείρο αφήνοντας μεσοδιάστημα περίπου 1 m από το προηγούμενο.

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Αν το σύρμα ορίων κρέμεται, χρησιμοποιήστε μικρότερο μεσοδιάστημα μεταξύ πείρων.

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Για λεπτομέρειες όπως η απόσταση τοποθέτησης από εμπόδια, ανατρέξτε στην παράγραφο «Προϋποθέσεις εγκατάστασης του σύρματος ορίων» (σελίδα 115)

3. Δημιουργήστε έναν βρόχο (κρίκο σύνδεσης) περίπου 20 cm για να παρέχετε μπόσικο στο σύρμα ορίων στην προγραμματισμένη θέση σύνδεσης του σύρματος ορίων - σύρματος οδήγησης για εύκολη σύνδεση αργότερα.

► **Εικ.6:** 1. Προγραμματισμένη θέση σύνδεσης 2. Σύρμα ορίων 3. Σύρμα οδήγησης

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Το σύρμα οδήγησης καθοδηγεί το ρομποτικό χλοοκοπτικό όταν επιστρέφει στον σταθμό φόρτισης. Για λεπτομέρειες σχετικά με τη σύνδεση του σύρματος οδήγησης, ανατρέξτε στην παράγραφο «Εγκατάσταση του σύρματος οδήγησης» (σελίδα 119).

4. Εάν υπάρχουν περιοχές στις οποίες το ρομποτικό χλοοκοπτικό δεν πρέπει να εισέλθει ή εμπόδια που το ρομποτικό χλοοκοπτικό δεν πρέπει να συναντήσει, εξαιρέστε την περιοχή τοποθετώντας το σύρμα οριοθέτησης γύρω από αυτήν.

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Για λεπτομέρειες, ανατρέξτε στην παράγραφο «Δημιουργία νησιού» (σελίδα 118).

5. Μετά την εγκατάσταση του σύρματος ορίων μέχρι τον σταθμό φόρτισης, τοποθετήστε έναν πείρο κοντά στην απέναντι πλευρά του πείρου στο σημείο εκκίνησης χρησιμοποιώντας ένα λαστιχένιο σφυρί.

► **Εικ.7:** 1. Πείρος στο σημείο εκκίνησης 2. Πείρος στο σημείο λήξης

6. Κόψτε το σύρμα, αφήνοντας αρκετό μήκος σύρματος που μπορεί να συνδεθεί στον σταθμό φόρτισης.

► **Εικ.8:** 1. Ακροδέκτης L 2. Ακροδέκτης R

7. Στο σημείο όπου ο σύνδεσμος μπορεί να φτάσει τον ακροδέκτη, ευθυγραμμίστε το σύρμα ορίων με το αυλάκι του παρεχόμενου συνδέσμου και, στη συνέχεια, δεσμεύστε τα σταθερά χρησιμοποιώντας πένσα.

► **Εικ.9:** 1. Σύρμα ορίων 2. Αυλάκι στον σύνδεσμο

8. Κόψτε το παραπανίσιο σύρμα ορίων χρησιμοποιώντας την τσιμπίδα κοπής αφήνοντας απόσταση 1 cm από τον σύνδεσμο.

► **Εικ.10**

9. Συνδέστε έναν σύνδεσμο στο άλλο σύρμα ορίων με τον ίδιο τρόπο.

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Μην συνδέετε τους συνδέσμους με τον σταθμό φόρτισης αυτή τη στιγμή. Η σύνδεση με τον σταθμό φόρτισης εξηγείται αργότερα στην παράγραφο «*Σύνδεση των συρμάτων με τον σταθμό φόρτισης*» (σελίδα 120).

Δημιουργία νησιού

Αν υπάρχουν εμπόδια, όπως δέντρα ή βράχια, που δεν μπορούν να απομακρυνθούν από την περιοχή χλοοκοπής, περιτυλίξτε τα με σύρμα ορίων για να δημιουργήσετε νησιά.

- Εγκαταστήστε το σύρμα ορίων γύρω από τα εμπόδια για να δημιουργήσετε νησιά. Χρησιμοποιήστε μικρό μεσοδιάστημα μεταξύ πείρων, ώστε η απόσταση από το εμπόδιο να είναι περίπου 35 cm.
- Εγκαταστήστε δύο γραμμές από σύρμα ορίων προς και από το νησί, κοντά μεταξύ τους (διάκενο 0 cm). Αυτό θα επιτρέψει στο ρομποτικό χλοοκοπτικό να διασχίζει τα σύρματα.
 - Εισαγάγετε τις δύο γραμμές του σύρματος ορίων στον ίδιο πείρο.

ΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ: Μην αφήνετε τις δύο γραμμές του σύρματος ορίων να διασταυρωθούν. Το ρομποτικό χλοοκοπτικό θα σταματήσει λόγω σφάλματος.

► **Εικ.11:** 1. Εμπόδιο 2. Πείρος 3. Σύρμα ορίων

► **Εικ.11:** α) Περίπου 35 cm β) Κοντά μεταξύ τους (διάκενο 0 cm)

- Δημιουργήστε πολλαπλά νησιά όπως περιγράφεται στη συνέχεια.

► **Εικ.12:** 1. Σύρμα ορίων 2. Πείρος

Δημιουργία δευτερεύουσας περιοχής

Αν υπάρχει μια ξεχωριστή περιοχή εργασίας προς την οποία δεν μπορεί να δημιουργηθεί μια διαδρομή που επιτρέπει στο ρομποτικό χλοοκοπτικό να πλοηγηθεί αυτόματα σε αυτήν από τον σταθμό φόρτισης, αυτή η περιοχή εργασίας επισημαίνεται ως δευτερεύουσα περιοχή (b). Η περιοχή με τον σταθμό φόρτισης είναι η κύρια περιοχή (a).

- Είναι απαραίτητο να απενεργοποιήσετε την ισχύ του ρομποτικού χλοοκοπτικού και να μεταφέρετε το ρομποτικό χλοοκοπτικό με το χέρι μεταξύ της κύριας περιοχής και της δευτερεύουσας περιοχής.
- Τοποθετήστε το σύρμα οριοθέτησης με τρόπο ώστε το πλάτος διαδρομής μεταξύ της κύριας περιοχής και της δευτερεύουσας περιοχής να είναι 10 cm ή μικρότερο.
- Το σύρμα ορίων πρέπει να τοποθετηθεί με μια μοναδική, αδιάκοπη γραμμή γύρω από ολόκληρη την περιοχή εργασίας ((a) και (b)).
- Όταν κουρεύετε τη δευτερεύουσα περιοχή, είναι απαραίτητο να αλλάξετε τις ρυθμίσεις του ρομποτικού χλοοκοπτικού. Για λεπτομέρειες, ανατρέξτε στο Εγχειρίδιο οδηγιών αυτού του προϊόντος.

► **Εικ.13:** 1. Σύρμα ορίων 2. Σταθμός φόρτισης 3. 10 cm ή λιγότερο

► **Εικ.13:** α) Κύρια περιοχή β) Δευτερεύουσα περιοχή

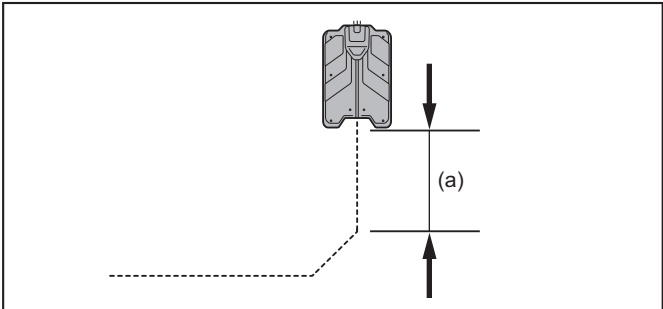
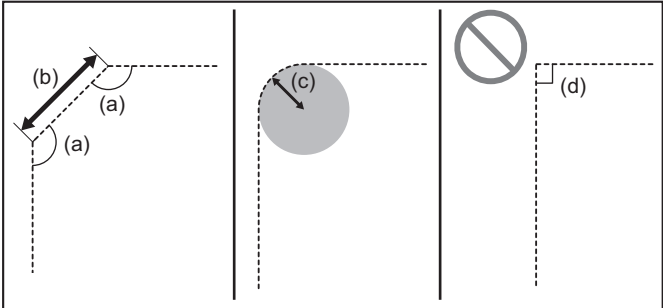
Εγκατάσταση του σύρματος οδήγησης

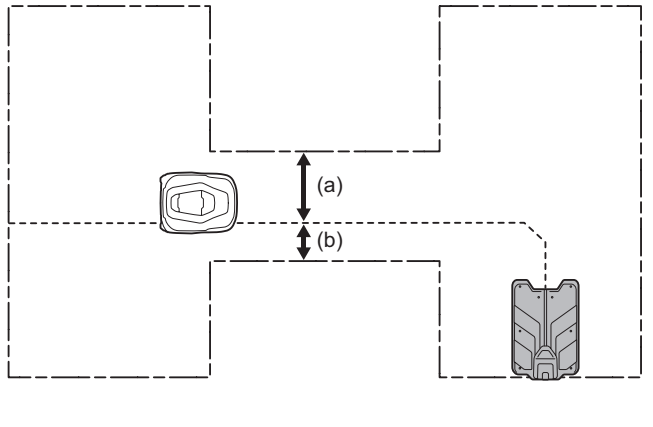
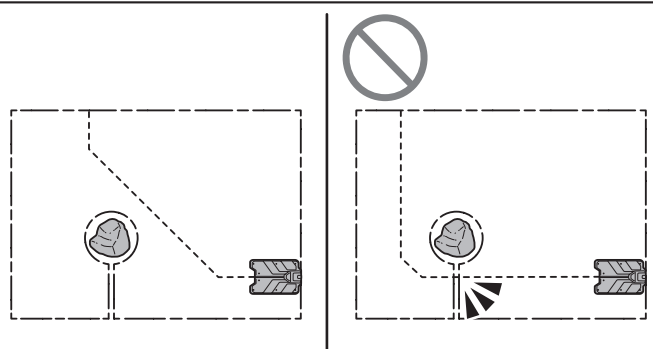
Το σύρμα οδήγησης καθοδηγεί το ρομποτικό χλοοκοπτικό στον σταθμό φόρτισης. Αυτό το σύρμα επίσης καθοδηγεί το ρομποτικό χλοοκοπτικό σε περιοχές στις οποίες το ρομποτικό χλοοκοπτικό λειτουργεί λιγότερο συχνά λόγω τοπογραφικών λόγων, κτλ.

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Μπορούν να εγκατασταθούν μέχρι 2 σύρματα οδήγησης.

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Μην δημιουργείτε διακλαδώσεις με το σύρμα οδήγησης.

Προϋποθέσεις εγκατάστασης του σύρματος οδήγησης

Εικόνα	Προϋπόθεση
 <p>α) 2 m ή περισσότερο</p>	<p>Όπως απεικονίζεται στην εικόνα, τοποθετήστε το σύρμα οδήγησης τουλάχιστον 2 m σε ευθεία από τον σταθμό φόρτισης. Το ρομποτικό χλοοκοπτικό ενδέχεται να μην μπορεί να επιστρέψει στον σταθμό φόρτισης.</p>
 <p>α) Περίπου 135° β) 50 cm ή περισσότερο γ) 1 m ή περισσότερο δ) 90° ή λιγότερο</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Όταν δημιουργείτε μια καμπύλη, εγκαταστήστε το σύρμα οδήγησης υπό γωνία περίπου 135°. Το ρομποτικό χλοοκοπτικό ενδέχεται να μην μπορεί να επιστρέψει στον σταθμό φόρτισης υπό γωνία μικρότερη από 90°. - Βεβαιωθείτε ότι η διαγώνια ευθεία είναι τουλάχιστον 50 cm. - Εάν το σύρμα οδήγησης πρόκειται να τοποθετηθεί σε καμπυλωτή γραμμή, τοποθετήστε το με τρόπο ώστε η ακτίνα κάμψης να είναι 1 m ή μεγαλύτερη.

Εικόνα	Προϋπόθεση
 <p>a) 100 cm ή περισσότερο b) 50 cm ή περισσότερο</p>	<p>Το πλάτος της περιοχής εργασίας θα πρέπει να είναι τουλάχιστον 150 cm ή μεγαλύτερο. Βεβαιωθείτε ότι ο χώρος στην αριστερή πλευρά του σύρματος οδήγησης είναι πλατύς επειδή το ρομποτικό χλοοκοπτικό περνάει από την αριστερή πλευρά του σύρματος οδήγησης και επιστρέφει στον σταθμό φόρτισης.</p>
	<p>Μην αφήνετε το σύρμα οδήγησης να διασχίζει το σύρμα ορίων.</p>

Εγκατάσταση του σύρματος οδήγησης

1. Κόψτε τον βρόχο (κρίκο σύνδεσης) του σύρματος ορίων που έγινε προηγουμένως στο σημείο σύνδεσης του σύρματος ορίων - σύρματος οδήγησης.

► **Εικ.14:** 1. Σύρμα ορίων

2. Εισαγάγετε το σύρμα οδήγησης στην κεντρική θύρα και τα σύρματα ορίων στην αριστερή και δεξιά θύρα των τριών θυρών σύνδεσης του παρεχόμενου συζευκτήρα.

► **Εικ.15:** 1. Συζευκτήρας 2. Σύρμα ορίων 3. Σύρμα οδήγησης

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Εισαγάγετε και τα τρία σύρματα μέχρι τέρμα.

3. Συσφίξτε τον συζευκτήρα με την πένσα για να στερεώσετε τα σύρματα.

► **Εικ.16**

4. Τοποθετήστε τους πείρους και στις δύο πλευρές του σημείου σύνδεσης χρησιμοποιώντας ένα λαστιχένιο σφυρί.

► **Εικ.17:** 1. Πείρος

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Βεβαιωθείτε ότι η σύνδεση μεταξύ του σύρματος οδήγησης και του σύρματος οριοθέτησης είναι περίπου 90°.

5. Εγκαταστήστε το σύρμα οδήγησης τοποθετώντας τους πείρους μέχρι τον σταθμό φόρτισης χρησιμοποιώντας ένα λαστιχένιο σφυρί.

- Τοποθετήστε τους πείρους σε μεσοδιάστημα περίπου 1 m, αλλά χρησιμοποιήστε μικρότερο μεσοδιάστημα αν το σύρμα οδήγησης κρέμεται.

- Όταν δημιουργείτε μια καμπύλη, εγκαταστήστε το σύρμα οδήγησης υπό γωνία περίπου 135°.

- Εγκαταστήστε το σύρμα οδήγησης σε ευθεία γραμμή για 2 m ή περισσότερο μπροστά από τον σταθμό φόρτισης.

- Για άλλες συνθήκες τοποθέτησης σύρματος οδήγησης, ανατρέξτε στην παράγραφο «Προϋποθέσεις εγκατάστασης του σύρματος οδήγησης» (σελίδα 118).

► **Εικ.18:** 1. Σταθμός φόρτισης 2. Σύρμα οδήγησης

► **Εικ.18:** a) 2 m ή περισσότερο b) Περίπου 135°

6. Όταν τελειώσετε με την εγκατάσταση του σύρματος οδήγησης μέχρι τον σταθμό φόρτισης, περάστε το σύρμα οδήγησης στο πίσω μέρος του σταθμού φόρτισης μέσω της οπής στο κάτω μέρος του πύργου σταθμού φόρτισης.

► **Εικ.19:** 1. Οπή 2. Πύργος

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Κόψτε το σύρμα οδήγησης ώστε περίπου 30 cm ή περισσότερο παραμένει να επεκτείνετε από το πίσω μέρος του σταθμού φόρτισης.

7. Εισαγάγετε και στερεώστε το σύρμα οδήγησης στο αυλάκι στο κέντρο της βάσης σταθμού.

► **Εικ.20:** 1. Αυλάκι 2. Βάση σταθμού

8. Συνδέστε τον σύνδεσμο στο άκρο του σύρματος οδήγησης.

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Ανατρέξτε στη σελίδα 117 για τον τρόπο σύνδεσης του συνδέσμου.

9. Όταν εγκαθιστάτε ένα δεύτερο σύρμα οδήγησης, επαναλάβετε τα βήματα 1 έως 8.

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Για λεπτομέρειες σχετικά με τη σύνδεση με τον σταθμό φόρτισης, ανατρέξτε στην παράγραφο «Σύνδεση των συρμάτων με τον σταθμό φόρτισης» (σελίδα 120).

Επέκταση ενός σύρματος

Όταν επεκτείνετε ένα σύρμα, χρησιμοποιήστε έναν παρεχόμενο συζευκτήρα για να συνδέσετε τα δύο σύρματα.

1. Εισαγάγετε τα σύρματα στα αριστερά και δεξιά των τριών θυρών σύνδεσης του παρεχόμενου συζευκτήρα.

► **Εικ.21:** 1. Συζευκτήρας 2. Σύρμα

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Εισαγάγετε και τα δύο σύρματα μέχρι τέρμα.

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Η επέκταση σύρματος είναι δυνατή με εισαγωγή σε οποιοσδήποτε δύο θύρες σύνδεσης, αλλά συνιστάται να χρησιμοποιήσετε την αριστερή και τη δεξιά θύρα σύνδεσης, προκειμένου να επεκτείνετε σε ευθεία.

2. Συσφίξτε τον συζευκτήρα με την πένσα για να στερεώσετε τα σύρματα.

► **Εικ.22**

Ασφάλιση του σταθμού φόρτισης

Βεβαιωθείτε ότι το καλώδιο cabtire μπορεί να φτάσει στον σταθμό φόρτισης και, στη συνέχεια, ασφαλίστε το με τους βιδωτούς πείρους (8 τεμάχια) χρησιμοποιώντας το κλειδί άλεν 6.

► **Εικ.23:** 1. Κλειδί άλεν 6 2. Βιδωτός πείρος (για στερέωση του σταθμού φόρτισης) (8 τεμάχια)

Σύνδεση των συρμάτων με τον σταθμό φόρτισης

Όταν τελειώσετε την εγκατάσταση των συρμάτων, συνδέστε το σύρμα οριοθέτησης, το σύρμα οδήγησης και το καλώδιο cabtire με τον σταθμό φόρτισης.

Σύνδεση του σύρματος ορίων

1. Ανοίξτε το κάλυμμα ακροδεκτών και αφαιρέστε το κάλυμμα σύρματος του σταθμού φόρτισης.

► **Εικ.24:** 1. Κάλυμμα ακροδεκτών 2. Κάλυμμα σύρματος

2. Σταθείτε πίσω από τον σταθμό φόρτισης και περάστε το σύρμα ορίων που έρχεται από τα αριστερά μέσα από τα πιαστράκια στην αριστερή πλευρά (3 πιαστράκια) από το κάτω μέρος.

► **Εικ.25:** 1. Το σύρμα ορίων έρχεται από την αριστερή πλευρά 2. Αριστερά πιαστράκια (τρία σημεία)

3. Εισαγάγετε τον σύνδεσμο στο άκρο του σύρματος στον ακροδέκτη R.

► **Εικ.26:** 1. Ακροδέκτης R 2. Ο σύνδεσμος του σύρματος ορίων έρχεται από την αριστερή πλευρά

ΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ: Για να αποφευχθεί η παραμόρφωση ή ζημιά του συνδέσμου, συνδέστε τον σύνδεσμο ίσια, χωρίς να του δίνετε κλίση.

4. Παρομοίως, περάστε το σύρμα ορίων που έρχεται από τη δεξιά πλευρά μέσα από τα δεξιά πιαστράκια (τρία σημεία), με τη σειρά ξεκινώντας από το κάτω μέρος, και εισαγάγετε τον σύνδεσμο στον ακροδέκτη L.

► **Εικ.27:** 1. Ακροδέκτης L 2. Ο σύνδεσμος του σύρματος ορίων έρχεται από τη δεξιά πλευρά 3. Δεξιά πιαστράκια (τρία σημεία)

ΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ: Ελέγξτε ότι τα σύρματα οριοθέτησης είναι συνδεδεμένα στους σωστούς ακροδέκτες. Εάν τα σύρματα οριοθέτησης είναι συνδεδεμένα με τους λάθος ακροδέκτες, το ρομπωτικό χλοοκοπτικό δεν θα μπορεί να αναγνωρίσει την περιοχή εργασίας.

► **Εικ.28:** 1. Σύρμα οριοθέτησης 2. Περιοχή εργασίας

Σύνδεση του σύρματος οδήγησης

Περάστε το σύρμα οδήγησης μέσα από τα δεξιά ή αριστερά πιαστράκια (δύο σημεία) και συνδέστε τον σύνδεσμο στο άκρο του σύρματος με τον ακροδέκτη G1 ή G2.

ΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ: Για να αποφευχθεί η παραμόρφωση ή ζημιά του συνδέσμου, συνδέστε τον σύνδεσμο ίσια, χωρίς να του δίνετε κλίση.

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Ο σύνδεσμος του σύρματος οδήγησης μπορεί να συνδεθεί σε οποιονδήποτε ακροδέκτη G1 ή G2.

► **Εικ.29:** 1. Σύνδεσμος σύρματος οδήγησης 2. Ακροδέκτης G2 3. Δεξιά πιαστράκια (δύο σημεία) 4. Εγκοπή (Μην περάσετε το σύρμα οδήγησης μέσα από εδώ)

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Αν υπάρχει δεύτερο σύρμα οδήγησης, συνδέστε το στον ανοικτό ακροδέκτη G1 ή G2 με την ίδια διαδικασία.

Σύνδεση του καλωδίου cabtire

1. Συνδέστε τον σύνδεσμο του καλωδίου cabtire στο βύσμα.

► **Εικ.30:** 1. Βύσμα 2. Σύνδεσμος καλωδίου cabtire

ΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ: Για να αποφευχθεί η παραμόρφωση ή ζημιά του συνδέσμου, συνδέστε τον σύνδεσμο ίσια, χωρίς να του δίνετε κλίση.

2. Περάστε το καλώδιο cabtire μέσα από τα κεντρικά πιαστράκια (τρία σημεία), με τη σειρά ξεκινώντας από το πάνω μέρος.

► **Εικ.31:** 1. Κεντρικά πιαστράκια (τρία σημεία)

3. Προσαρτήστε το κάλυμμα σύρματος.

• Περάστε το καλώδιο cabtire μέσα από την εγκοπή στο κάλυμμα σύρματος.

► **Εικ.32:** 1. Κάλυμμα σύρματος 2. Εγκοπή

4. Κλείστε το κάλυμμα ακροδεκτών και συνδέστε το ηλεκτρικό φως του τροφοδοτικού εναλλασσόμενου ρεύματος σε ηλεκτρική πρίζα.

► **Εικ.33:** 1. Κάλυμμα ακροδεκτών

5. Ελέγξτε ότι η ένδειξη σταθμού ανάβει με πράσινο χρώμα.

• Αν το σύρμα ορίων είναι συνδεδεμένο σωστά, η ένδειξη σταθμού θα ανάψει με πράσινο χρώμα.

• Αν υπάρχει σφάλμα σύνδεσης, η ένδειξη σταθμού θα αναβοσβήνει με κόκκινο χρώμα. Επιλύστε οποιαδήποτε προβλήματα στο τμήμα σύνδεσης ή σε κάθε καλώδιο του σταθμού φόρτισης και ελέγξτε ξανά την ένδειξη σταθμού.

► **Εικ.34:** 1. Ένδειξη σταθμού

Φόρτιση του ρομποτικού χλοοκοπτικού

1. Πατήστε την πλευρά I του διακόπτη ρεύματος του ρομποτικού χλοοκοπτικού για να ενεργοποιήσετε την ισχύ.

► **Εικ.35**

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Είναι απαραίτητο να ενεργοποιήσετε την ισχύ όταν φορτίζετε το ρομποτικό χλοοκοπτικό.

2. Σταθμεύστε το ρομποτικό χλοοκοπτικό στον σταθμό φόρτισης.

► **Εικ.36**

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Όταν η φόρτιση ξεκινήσει, η λυχνία LED του ρομποτικού χλοοκοπτικού αναβοσβήνει με πράσινο χρώμα. Όταν η φόρτιση ολοκληρωθεί, η λυχνία LED σβήνει.



Αρχική ρύθμιση

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Αποκολλήστε το προστατευτικό φύλλο από το τμήμα ελέγχου πριν από τη χρήση.

Όταν η ισχύς του ρομποτικού χλοοκοπτικού ανάψει για πρώτη φορά, εμφανίζεται η οθόνη αρχικής ρύθμισης που φαίνεται παρακάτω. Εισαγάγετε τη γλώσσα οθόνης, την ημερομηνία και ώρα, την περιοχή χλοοκοπής και τον κωδικό PIN.


1. Πατήστε το κουμπί «STOP» του ρομποτικού χλοοκοπτικού και ανοίξτε το καπάκι οθόνης.

► **Εικ.37:** 1. Καπάκι οθόνης 2. Κουμπί «STOP»


2. Με τα πλήκτρα  επιλέξτε τη γλώσσα που θα χρησιμοποιείτε και μετά πατήστε το πλήκτρο .

► **Εικ.38**

3. Με τα πλήκτρα  επιλέξτε την επιθυμητή μορφή εμφάνισης για την ημερομηνία και ώρα.

4. Επιλέξτε [Next (Επόμενο)] με τα πλήκτρα  και πατήστε το πλήκτρο .

► **Εικ.39**

5. Πατήστε τα πλήκτρα  για να επιλέξετε το στοιχείο και εισαγάγετε την ημερομηνία και ώρα πατώντας τα πλήκτρα **0** έως **9**.

6. Επιλέξτε [Verify (Επαλήθευση)] με τα πλήκτρα  και πατήστε το πλήκτρο .

► **Εικ.40**

7. Επιλέξτε την περιοχή χλοοκοπής με τα πλήκτρα  και πατήστε το πλήκτρο .

► **Εικ.41**

8. Πατήστε τα πλήκτρα **0** έως **9** για να εισαγάγετε τον κωδικό PIN.

► **Εικ.42**

9. Εισαγάγετε ξανά τον κωδικό PIN για επιβεβαίωση.

► **Εικ.43**

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Γράψτε τον κωδικό PIN και διατηρήστε τον σε ένα ασφαλές μέρος για να μην τον ξεχάσετε.

Έλεγχος της εγκατάστασης συρμάτων

Έλεγχος της αναχώρησης από τον σταθμό φόρτισης

[Ανω μενού] > [Main menu (Κύριο μενού)] > [Navigation preferences (Προτιμήσεις πλοήγησης)] > [Mower departing points (Σημεία αναχώρησης χλοοκ.)]



Ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία και ελέγξτε ότι το ρομποτικό χλοοκοπτικό αναχωρεί από τον σταθμό φόρτισης. Στη λειτουργία αναχώρησης, το ρομποτικό χλοοκοπτικό αποθηκεύει την ισχύ μαγνητικού πεδίου του σταθμού φόρτισης στη μνήμη του για να είναι δυνατή η σωστή στάθμευση.

ΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ: Φροντίστε να ελέγξετε την αναχώρηση αφού εγκαταστήσετε τα σύρματα. Διαφορετικά, το ρομποτικό χλοοκοπτικό ενδέχεται να πλοηγηθεί με αργή ταχύτητα στο σύρμα οδήγησης ή ενδέχεται να μην πλοηγηθεί με αργή ταχύτητα στον σταθμό φόρτισης.

ΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ: Σταθμεύστε το ρομποτικό χλοοκοπτικό στον σταθμό φόρτισης πριν ρυθμίσετε τη μέθοδο αναχώρησης.

1. Πατήστε το κουμπί  στον πίνακα ελέγχου.

Εμφανίζεται το [Main menu (Κύριο μενού)].

2. Επιλέξτε  [Navigation preferences (Προτιμήσεις πλοήγησης)] στην οθόνη, με τα πλήκτρα , και πατήστε το πλήκτρο .

Εμφανίζεται το υπομενού.

3. Επιλέξτε [Mower departing points (Σημεία αναχώρησης χλοοκ.)].


Εμφανίζεται η οθόνη επιλογής μενού.

4. Επιλέξτε τον αριθμό προφίλ της μεθόδου αναχώρησης που θέλετε να ρυθμίσετε με τα πλήκτρα  και πατήστε το πλήκτρο .

► **Εικ.44**

Εμφανίζεται το μενού επιλογής.

5. Χρησιμοποιήστε το πληκτρολόγιο για να εισαγάγετε τις επιθυμητές προϋποθέσεις στα πεδία μορφοποίησης επιλογών που εμφανίζονται στην οθόνη.

Επιλογή	Λεπτομέρειες
Wire to trace: (Καλ. προς αν.:)	Επιλέξτε τον τύπο σύρματος που το ρομποτικό χλοοκοπτικό πρέπει να ανιχνεύει μετά την αναχώρηση από τον σταθμό φόρτισης. Χρησιμοποιήστε τα πλήκτρα  για να εμφανίσετε τον επιθυμητό τύπο σύρματος, όταν γίνεται αναχώρηση απευθείας από τον σταθμό φόρτισης χωρίς ανίχνευση ενός συγκεκριμένου σύρματος, επιλέξτε [-----].
Departure position: (Θέση αναχώρησης:)	Εισαγάγετε την απόσταση που το ρομποτικό χλοοκοπτικό πρέπει να μετακινηθεί από τον σταθμό πριν ξεκινήσει την εργασία χλοοκοπής. Μπορείτε να εισαγάγετε μια απόσταση από 0 έως 800 m.
Probability (Πιθανότητα)	Εισαγάγετε την πιθανότητα εκτέλεσης του προφίλ ρύθμισης ως ποσοστό.

► **Εικ.45:** 1. Μέγιστη τιμή πιθανότητας που μπορεί να εισαχθεί

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Η μέγιστη τιμή πιθανότητας που μπορεί να εισαχθεί θα εμφανιστεί στα αριστερά της περιοχής εισόδου κάθε προφίλ. Εισαγάγετε την τιμή που είναι μικρότερη από τη μέγιστη τιμή. Αν εισαγάγετε μια τιμή μεγαλύτερη από την επιτρεπτή τιμή, θα αντικατασταθεί με τη μέγιστη τιμή.

6. Επιλέξτε [Test (Δοκιμή)] και εκτελέστε τη λειτουργία δοκιμής πριν καταχωρήσετε τις ρυθμίσεις.

Το ρομποτικό χλοοκοπτικό κινείται κατά μήκος του επιλεγμένου σύρματος.

Το ρομποτικό χλοοκοπτικό σταματάει αυτόματα μετά την απόσταση που έχετε εισαγάγει.

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Η επιβεβαίωση ολοκληρώνεται εάν το ρομποτικό χλοοκοπτικό αναχωρήσει από τον σταθμό φόρτισης και σταματήσει στο καθορισμένο σημείο.

7. Πατήστε το κουμπί «STOP».

Ανοίγει το καπάκι οθόνης.

8. Επιλέξτε [Yes (Ναι)] για να καταχωρίσετε ή [Όχι] για να ακυρώσετε την καταχώριση όταν εμφανιστεί η οθόνη επιβεβαίωσης που ρωτάει εάν θέλετε να καταχωριστεί η μέθοδος αναχώρησης εκτέλεσης δοκιμής.

Εάν επιλέξετε [Όχι], πρέπει να ξεκινήσετε τη ρύθμιση ξανά από την αρχή.

Έλεγχος της εγκατάστασης του σύρματος ορίων

Ελέγξτε ότι το σύρμα ορίων έχει εγκατασταθεί σωστά.

1. Κρατήστε τη χειρολαβή του ρομποτικού χλοοκοπτικού και μετακινήστε το ρομποτικό χλοοκοπτικό με το χέρι ώστε να είναι στραμμένο προς το σύρμα ορίων.
► **Εικ.46:** 1. Σύρμα ορίων

2. Πατήστε το κουμπί «STOP».

Ανοίγει το καπάκι οθόνης.

3. Πατήστε το κουμπί , επιλέξτε [Auto mowing (Αυτόματη χλοοκοπή)] και πατήστε το πλήκτρο .

4. Κλείστε το καπάκι της οθόνης.

Το ρομποτικό χλοοκοπτικό ξεκινάει τη χλοοκοπή και κινείται προς το σύρμα οριοθέτησης.

5. Ελέγξτε ότι το ρομποτικό χλοοκοπτικό αλλάζει κατεύθυνση στο σύρμα ορίων και συνεχίζει την πλοήγηση χλοοκοπής.

► **Εικ.47:** 1. Σύρμα ορίων

6. Πατήστε το κουμπί «STOP».

Το ρομποτικό χλοοκοπτικό σταματάει.

7. Κλείστε τον διακόπτη ρεύματος του ρομποτικού χλοοκοπτικού και μεταφέρετέ το σε άλλο μέρος, στη συνέχεια ανοίξτε τον διακόπτη. Ελέγξτε ότι το ρομποτικό χλοοκοπτικό λειτουργεί με τον ίδιο τρόπο, ακόμη και στις άλλες θέσεις του σύρματος οριοθέτησης.

Επιστροφή του ρομποτικού χλοοκοπτικού στον σταθμό φόρτισης

[Ανω μενού] > [Park (Στάθμευση)] > [Stay at charging station (Παραμονή στον σταθμό στάθμευσης)]

Αυτή η διαδικασία δεν είναι απαραίτητη όταν έχει εγκατασταθεί σύρμα οδήγησης. Συνεχίστε για [Έλεγχος της εγκατάστασης του σύρματος οδήγησης]. Εκτελέστε αυτή τη διαδικασία όταν χρησιμοποιείτε το ρομποτικό χλοοκοπτικό χωρίς την εγκατάσταση του σύρματος οδήγησης.

Επιστροφή του ρομποτικού χλοοκοπτικού στον σταθμό φόρτισης.

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Ως προεπιλογή, το ρομποτικό χλοοκοπτικό αναζητάει κατά προτίμηση σήματα από το σύρμα οδήγησης και επιστρέφει στον σταθμό φόρτισης σύμφωνα με τα σήματα του σύρματος οδήγησης. Ακόμη κι αν δεν υπάρχει κανένα σύρμα οδήγησης στην περιοχή εργασίας σας, το ρομποτικό χλοοκοπτικό πρώτα εξακολουθεί να αναζητάει σήματα από το σύρμα οδήγησης για έναν προκαθορισμένο χρόνο αναζήτησης προτεραιότητας. Αφού παρέλθει ο χρόνος αναζήτησης προτεραιότητας, το ρομποτικό χλοοκοπτικό αναζητάει σήματα από το σύρμα οριοθέτησης και επιστρέφει στον σταθμό φόρτισης σύμφωνα με τα σήματα του σύρματος οριοθέτησης. Εάν δεν θέλετε να τοποθετήσετε το σύρμα οδήγησης, συνιστάται να αλλάξετε τον χρόνο αναζήτησης προτεραιότητας για το σύρμα οδήγησης. Για λεπτομέρειες, ανατρέξτε στην παράγραφο «Ρύθμιση της περιόδου ενεργούς αναζήτησης για το σήμα οδήγησης» στο εγχειρίδιο οδηγιών.

1. Πατήστε το κουμπί  στον πίνακα ελέγχου.

Εμφανίζεται το υπομενού.

► **Εικ.48**

2. Επιλέξτε [Stay at charging station (Παραμονή στον σταθμό στάθμευσης)].

Όταν πατήσετε το πλήκτρο , θα εμφανιστεί το μήνυμα [Close the display cover to return to the charging station. (Κλείστε το καπάκι της οθόνης για επιστροφή στον σταθμό φόρ.)].

3. Κλείστε το κάλυμμα μπαταριών.

Ελέγξτε ότι το ρομποτικό χλοοκοπτικό επιστρέφει στον σταθμό φόρτισης.

Έλεγχος της εγκατάστασης του σύρματος οδήγησης


Ελέγξτε ότι το σύρμα οδήγησης έχει εγκατασταθεί σωστά.

1. Με την ισχύ απενεργοποιημένη, κρατήστε τη χειρολαβή του ρομποτικού χλοοκοπτικού και μετακινήστε το ρομποτικό χλοοκοπτικό με το χέρι ώστε να είναι στραμμένο προς το σύρμα οδήγησης.

► **Εικ.49:** 1. Σύρμα οδήγησης

2. Πατήστε το κουμπί «STOP».

Ανοίγει το καπάκι οθόνης.

3. Πατήστε το κουμπί , επιλέξτε [Stay at charging station (Παραμονή στον σταθμό στάθμευσης)] και πατήστε το πλήκτρο .

4. Κλείστε το καπάκι της οθόνης.

Το ρομποτικό χλοοκοπτικό ξεκινάει την πλοήγηση χλοοκοπής προς το σύρμα οδήγησης.

5. Ελέγξτε ότι το ρομποτικό χλοοκοπτικό αλλάζει κατεύθυνση κοντά στο σύρμα οδήγησης, πλοηγεί κατά μήκος του σύρματος οδήγησης προς τον σταθμό φόρτισης και σταθμεύει στον σταθμό φόρτισης.

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Αφού το ρομποτικό χλοοκοπτικό ανιχνεύει το σύρμα οδήγησης, θα προχωρήσει κατά μήκος της αριστερής πλευράς του σύρματος οδήγησης.

Αυτό ολοκληρώνει τους ελέγχους εγκατάστασης και λειτουργίας. Για αναλυτική χρήση αυτού του προϊόντος, ανατρέξτε στο Εγχειρίδιο οδηγιών αυτού του προϊόντος.

ΥΠΟΔΕΙΓΜΑΤΑ ΠΕΡΙΠΤΩΣΕΩΝ

Ακολουθούν μερικά παραδείγματα εγκαταστάσεων και ρυθμίσεις σε χρήση.

Οι λεπτομέρειες που απεικονίζονται στις εικόνες αποτελούν μόνο παραδείγματα και προορίζονται για την απεικόνιση των διαφορετικών κλιμάκων πεδίου, όπου κάθε περίπτωση μπορεί να ταιριάζει καλύτερα. Διευθετήστε πιο κατάλληλα σύμφωνα με τις προτιμήσεις σας.

Περιοχή προσωπικού κήπου για κάτοικο

Μια άνετη αυλή ή μικρός τετράγωνος κήπος στο πίσω μέρος του σπιτιού σας, περικυκλωμένη από χαμηλό φράχτη, μονοπάτια και διαδρομές.

► **Εικ.50:** 1. Σταθμός φόρτισης 2. Σύρμα ορίων 3. Σύρμα οδήγησης

Πρακτικός οδηγός

Περιοχή χλοοκοπής	500 m ²
Ημέρες και ώρες εργασίας την εβδομάδα	6 ώρες τις 6 ημέρες της εβδομάδας 12 ώρες τις 3 ημέρες της εβδομάδας
Μέθοδος αναχώρησης από τον σταθμό [προτεραιότητα εκτέλεσης (%)]	Άμεση αναχώρηση από τον σταθμό φόρτισης με [100%]. Ανατρέξτε στο σημείο αναχώρησης χλοοκοπής «Α» στην εικόνα.
Απαιτείται η δημιουργία ρυθμίσεων δευτερεύουσας περιοχής	Όχι
Συμβουλές για τις εγκαταστάσεις και ρυθμίσεις	Τοποθετήστε τον σταθμό φόρτισης κοντά στο άκρο της διαχωριστικής γραμμής που χωρίζει την περιοχή χλοοκοπής σε δύο ίσες άνω και κάτω περιοχές. Εγκαταστήστε ένα σύρμα οδήγησης κατά μήκος της διαχωριστικής γραμμής που χωρίζει την περιοχή χλοοκοπής σε δύο ίσες άνω και κάτω περιοχές.

Κήπος σπιτιού με ξεχωριστή περιοχή εργασίας χλοοκοπής

Ένας πλατύς ανοικτός μπροστινός κήπος που περικλείει το σπίτι σε δύο πλευρές με μια μικρή ξεχωριστή περιοχή γκαζόν μεταξύ ενός ώριμου κήπου ή λαχανόκηπου.

► **Εικ.51:** 1. Κύρια περιοχή 2. Δευτερεύουσα περιοχή 3. Σταθμός φόρτισης 4. Σύρμα ορίων 5. Σύρμα οδήγησης

Πρακτικός οδηγός

Περιοχή χλοοκοπής	κύρια περιοχή	1.000 m ²
	δευτερεύουσα περιοχή	400 m ²
Ημέρες και ώρες εργασίας την εβδομάδα	κύρια περιοχή	14 ώρες τις 5 ημέρες της εβδομάδας
	δευτερεύουσα περιοχή	12 ώρες τις 2 ημέρες της εβδομάδας
Μέθοδος αναχώρησης από τον σταθμό [προτεραιότητα εκτέλεσης (%)]	κύρια περιοχή	Άμεση αναχώρηση από τον σταθμό φόρτισης με [70%]. Ανατρέξτε στο σημείο αναχώρησης χλοοκοπής «Α» στην εικόνα. Αναχώρηση προς το μακρινό άκρο του κύριου κήπου και έναρξη χλοοκοπής από την περιοχή θερματισμού του σύρματος οδήγησης με [30%]. Ανατρέξτε στο σημείο αναχώρησης χλοοκοπής «B» στην εικόνα.
	δευτερεύουσα περιοχή	Μετακινήστε προκαταβολικά το ρομποτικό χλοοκοπτικό με το χέρι από την κύρια περιοχή στη δευτερεύουσα περιοχή. Μετά ξεκινήστε τη χλοοκοπή με το χέρι. Για λεπτομέρειες, ανατρέξτε στις οδηγίες στην παράγραφο «Χλοοκοπή χωρίς αυτόματη φόρτιση» στο εγχειρίδιο οδηγιών.
Απαιτείται η δημιουργία ρυθμίσεων δευτερεύουσας περιοχής	Ναι	
Συμβουλές για τις εγκαταστάσεις και ρυθμίσεις	Τοποθετήστε τον σταθμό φόρτισης στο κέντρο του μπροστινού ορίου του κύριου κήπου. Εγκαταστήστε το σύρμα οδήγησης κατά μήκος της διαχωριστικής γραμμής που χωρίζει την κύρια περιοχή σε δύο ίσες περιοχές, αριστερά και δεξιά.	

Περιοχές με γκαζόν σε μικρούς λόφους

Ένα λοφώδες τοπίο με πράσινο γκαζόν σε ένα πάρκο, γήπεδο γκολφ ή παρόμοιο. Το γκαζόν μεγαλώνει σε διαφορετικά ύψη και καλύπτει μία ή περισσότερες ομαλές και απότομες κλίσεις με λίγα χαρακτηριστικά άμμου και νερού.

► **Εικ.52:** 1. Σταθμός φόρτισης 2. Σύρμα ορίων 3. Σύρμα οδήγησης

Πρακτικός οδηγός

Περιοχή χλοοκοπής	2.500 m ²	
Ημέρες και ώρες εργασίας την εβδομάδα	24 ώρες τις 7 ημέρες της εβδομάδας	
Μέθοδος αναχώρησης από τον σταθμό [προτεραιότητα εκτέλεσης (%)]	Άμεση αναχώρηση από τον σταθμό φόρτισης με [40%]. Ανατρέξτε στο σημείο αναχώρησης χλοοκοπής «Α» στην εικόνα. Αναχώρηση προς το ένα άκρο μιας επίπεδης επιφάνειας γκαζόν σε λόφο και έναρξη χλοοκοπής από την περιοχή θερματισμού του σύρματος οδήγησης με [30%]. Ανατρέξτε στο σημείο αναχώρησης χλοοκοπής «B» στην εικόνα.	
	Αναχώρηση προς το μακρινό άκρο μιας επιφάνειας γκαζόν με μικρή κλίση στην κατηφόρα και έναρξη χλοοκοπής από την περιοχή θερματισμού του σύρματος οδήγησης με [30%]. Ανατρέξτε στο σημείο αναχώρησης χλοοκοπής «C» στην εικόνα.	
Απαιτείται η δημιουργία ρυθμίσεων δευτερεύουσας περιοχής	Όχι	
Συμβουλές για τις εγκαταστάσεις και ρυθμίσεις	Τοποθετήστε τον σταθμό φόρτισης στο ένα άκρο της διαχωριστικής γραμμής που χωρίζει την επίπεδη επιφάνεια γκαζόν στον λόφο σε δύο ίσες περιοχές, αριστερά και δεξιά. Εγκαταστήστε δύο σύρματα οδήγησης κατά μήκος της διαχωριστικής γραμμής που χωρίζει την περιοχή χλοοκοπής σε δύο ίσες άνω και κάτω περιοχές. Μία προς το ένα άκρο μιας επίπεδης επιφάνειας γκαζόν στον λόφο και η άλλη προς το μακρινό άκρο μιας επιφάνειας γκαζόν με μικρή κλίση στην κατηφόρα. Βεβαιωθείτε να εγκαταστήσετε ένα σύρμα ορίων στις επιφάνειες που είναι σχεδόν επίπεδες ή που έχουν όσο το δυνατόν μικρότερη κλίση. Δρομολογήστε ένα σύρμα οδήγησης διαγώνια, κατά μήκος μιας κλίσης, επειδή έτσι είναι πιο εύκολο για το ρομποτικό χλοοκοπτικό να αναρριχηθεί στην κλίση.	

Καλά σχεδιασμένος κήπος με μερικά δυσπρόσιτα σημεία για την ολοκλήρωση της εργασίας χλοοκοπής

Μια πλήρως φραγμένη περιοχή ενός περιτέχνου κήπου που περιέχει μια μεγάλη κατοικία, χαρακτηριστικά νερού και ποικιλία άγριων φυτών και αντικειμένων. Ένα καλοσχεδιασμένο τοπίο βοηθάει ώστε ο κήπος να παραμείνει ακέραιος, αλλά δημιουργεί απομονωμένα σημεία για τη συντήρηση κήπου.

► **Εικ.53:** 1. Σταθμός φόρτισης 2. Σύρμα ορίων 3. Σύρμα οδήγησης

Πρακτικός οδηγός

Περιοχή χλοοκοπής	2.500 m ²
Ημέρες και ώρες εργασίας την εβδομάδα	24 ώρες τις 7 ημέρες της εβδομάδας
Μέθοδος αναχώρησης από τον σταθμό [προτεραιότητα εκτέλεσης (%)]	Άμεση αναχώρηση από τον σταθμό φόρτισης με [30%]. Ανατρέξτε στο σημείο αναχώρησης χλοοκοπής «Α» στην εικόνα. Αναχώρηση προς το κοντινό πλαϊνό άκρο της περιοχής χλοοκοπής και έναρξη χλοοκοπής λίγα βήματα μπροστά από την περιοχή τερματισμού του σύρματος οδήγησης με [20%]. Ανατρέξτε στο σημείο αναχώρησης χλοοκοπής «Β» στην εικόνα. Αναχώρηση προς τη μακρινή γωνία της περιοχής χλοοκοπής και έναρξη χλοοκοπής γύρω στη μέση του μήκους του σύρματος οδήγησης με [30%]. Ανατρέξτε στο σημείο αναχώρησης χλοοκοπής «C» στην εικόνα. Αναχώρηση προς τη μακρινή γωνία της περιοχής χλοοκοπής και έναρξη χλοοκοπής λίγα βήματα μπροστά από την περιοχή τερματισμού του σύρματος οδήγησης με [20%]. Ανατρέξτε στο σημείο αναχώρησης χλοοκοπής «D» στην εικόνα.
Απαιτείται η δημιουργία ρυθμίσεων δευτερεύουσας περιοχής	Όχι
Συμβουλές για τις εγκαταστάσεις και ρυθμίσεις	Τοποθετήστε τον σταθμό φόρτισης στην πίσω αυλή για προστασία του τοπίου και εύκολη πρόσβαση στην ηλεκτρική παροχή. Εγκαταστήστε δύο σύρματα οδήγησης για να καθοδηγήσετε το ρομπωτικό χλοοκοπτικό στις δύο λιγότερο προσβάσιμες περιοχές χλοοκοπής στον κήπο. Ένα προς το κοντινό άκρο του κήπου που δρομολογείται μεταξύ δύο αντικειμένων κήπου και το άλλο προς την μακρινή γωνία του κήπου που δρομολογείται μεταξύ του χώρου στάθμευσης και των φυτών. Φροντίστε να δρομολογήσετε τα σύρματα οδήγησης σε ορισμένη απόσταση μακριά από ένα σύρμα ορίων για να μην επηρεαστεί η πλοήγηση του ρομπότ.

Ανοικτός επίσημος κήπος που χωρίζεται σε ασύμμετρα τμήματα με θαμνώδεις φράχτες, άγρια φυτά, μονοπάτια και αντικείμενα κήπου

Εγκατεστημένο στη μέση ενός δάσους γεμάτου με πολλά φυτά και δέντρα, ένα εμπορικό κτήμα διαθέτει μια ανεμπόδιστη θέα στον πίσω κήπο, ο οποίος χωρίζεται σε τρεις περιοχές γκαζόν διαφορετικού μεγέθους και κλίμακας.

► **Εικ.54:** 1. Σταθμός φόρτισης 2. Σύρμα ορίων 3. Σύρμα οδήγησης

Πρακτικός οδηγός

Περιοχή χλοοκοπής	1.500 m ² (Αναλογία διαίρεσης περιοχής: περίπου 55/30/15)
Ημέρες και ώρες εργασίας την εβδομάδα	14 ώρες τις 7 ημέρες της εβδομάδας 24 ώρες τις 4 ημέρες της εβδομάδας
Μέθοδος αναχώρησης από τον σταθμό [προτεραιότητα εκτέλεσης (%)]	Σχεδιάστε τις προτεραιότητες εκτέλεσης για την εργασία χλοοκοπής ανάλογα με το μέγεθος των τριών περιοχών. Άμεση αναχώρηση από τον σταθμό φόρτισης με [55%]. Ανατρέξτε στο σημείο αναχώρησης χλοοκοπής «Α» στην εικόνα. Αναχώρηση προς το μακρινό άκρο της δεύτερης μεγαλύτερης περιοχής χλοοκοπής και έναρξη χλοοκοπής από την περιοχή τερματισμού του σύρματος οδήγησης με [30%]. Ανατρέξτε στο σημείο αναχώρησης χλοοκοπής «B» στην εικόνα. Αναχώρηση προς το μακρινό άκρο της τρίτης μεγαλύτερης περιοχής χλοοκοπής και έναρξη χλοοκοπής από την περιοχή τερματισμού του σύρματος οδήγησης με [15%]. Ανατρέξτε στο σημείο αναχώρησης χλοοκοπής «C» στην εικόνα.
Απαιτείται η δημιουργία ρυθμίσεων δευτερεύουσας περιοχής	Όχι
Συμβουλές για τις εγκαταστάσεις και ρυθμίσεις	Τοποθετήστε τον σταθμό φόρτισης κοντά στο άκρο της διαχωριστικής γραμμής που χωρίζει τη μεγαλύτερη περιοχή χλοοκοπής σε δύο ίσες περιοχές, αριστερά και δεξιά. Εγκαταστήστε το σύρμα οδήγησης κατά μήκος της διαχωριστικής γραμμής που χωρίζει τη δεύτερη μεγαλύτερη περιοχή χλοοκοπής σε δύο ίσες περιοχές, αριστερά και δεξιά. Εγκαταστήστε το σύρμα οδήγησης κατά μήκος της διαχωριστικής γραμμής που χωρίζει την τρίτη μεγαλύτερη περιοχή χλοοκοπής σε δύο ίσες περιοχές, αριστερά και δεξιά.

Giriş

Bu kılavuz, Çim Biçme Robotu Kurulum Kılavuzudur. Bu kılavuzda, şarj istasyonu kurulumu, sınır teli kurulumu, kılavuz teli kurulumu ve Çim Biçme Robotunun başlangıç ayarı prosedürleri açıklanmaktadır. Kullanma önlemleri ile ilgili olarak bu ürünün Kullanma Kılavuzunu mutlaka gözden geçirin.

Çim Biçme Robotu Hakkında

Çim Biçme Robotu yorucu çim biçme işini otomatik olarak gerçekleştirir. Bu ürünün ana bileşenleri aşağıda verilmiştir.

- **Çim Biçme Robotu**
Çimi biçen ana ünitedir. Şarj istasyonu tarafından şarj edilir ve çalışma alanının içindeki çimi otomatik olarak biçer.
- **Şarj istasyonu**
Çim Biçme Robotunu şarj eder, sınır teli ve kılavuz teline sinyaller gönderir.
- **Sınır teli**
Çalışma alanının en dış tarafına bu tel çekilir. Çim Biçme Robotunun çimin biçileceği çalışma alanını tanımmasını sağlar.
- **Kılavuz teli**
Bu tel, Çim Biçme Robotunu şarj istasyonuna yönlendirir. Bu tel ayrıca çim biçme makinesini, topoğrafik vb. nedenlerle çim biçme makinesinin daha seyrek çalıştığı alanlara da yönlendirir.
(Kılavuz telin kurulumu isteğe bağlıdır.)

► **Şek.1:** 1. Çim Biçme Robotu 2. Şarj istasyonu 3. Sınır teli 4. Kılavuz teli

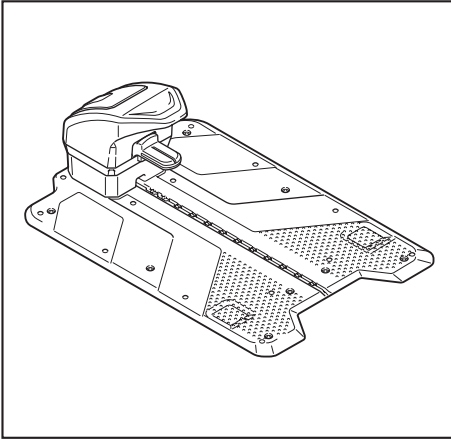
NOT: Tel çekme işini yapmadan önce yukarıda gösterildiği gibi çalışma alanını bir kurulum çizimini yapmanız tavsiye edilir.

Kılavuzların tarifi

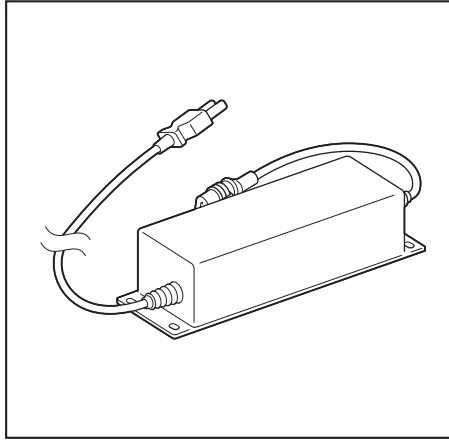
- **Kurulum Kılavuzu**
Şarj istasyonu kurulumu, sınır teli kurulumu, kılavuz teli kurulumu ve Çim Biçme Robotunun başlangıç ayarı prosedürleri açıklanmaktadır.
- **Bu ürünün Kullanma Kılavuzu**
Çim Biçme Robotunun ana işlevleri, güvenlik önlemleri, çeşitli ayarları ve bakımı açıklanmaktadır.

Paket İçeriğinin Kontrol Edilmesi

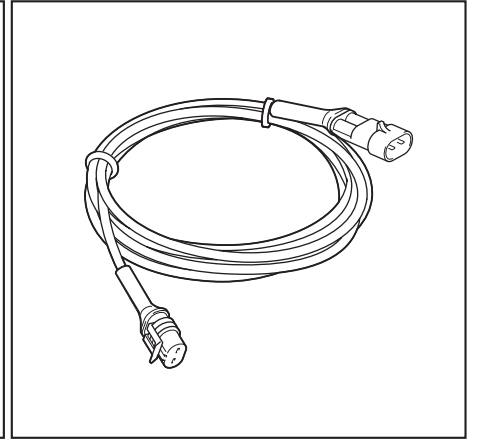
Şarj istasyonu



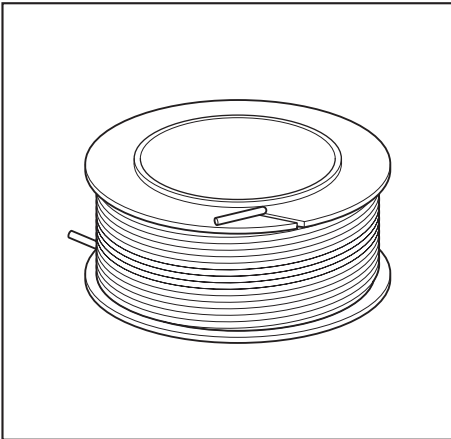
AC adaptör
(AC adaptörün fişinin şekli, ülkeye bağlı olarak değişiklik gösterir.)



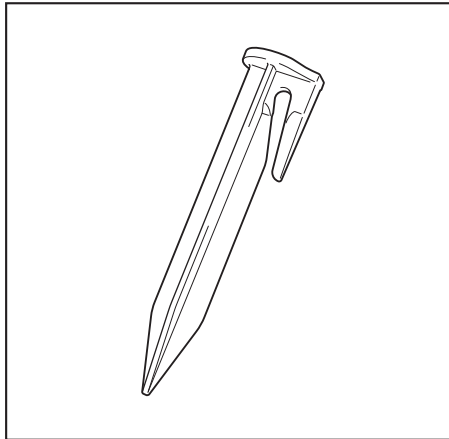
Kauçuk kaplı kablo



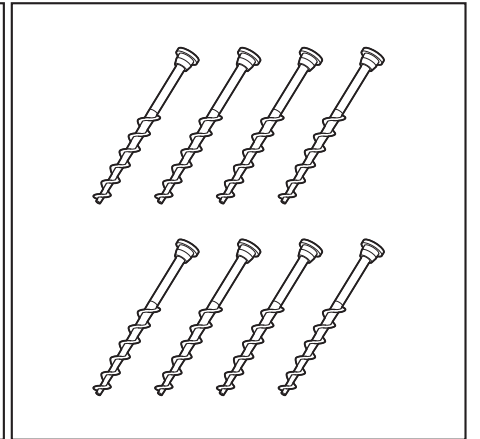
Tel (150 m)



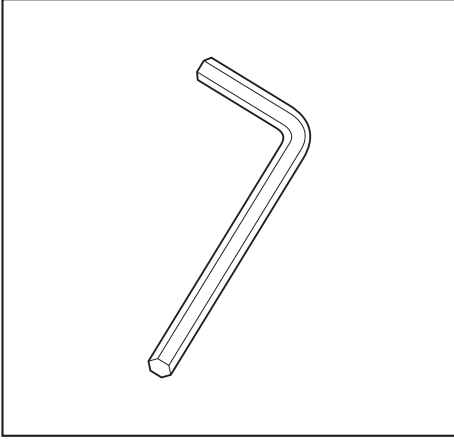
Kancalı çivi (telleri sabitlemek için) 150 adet



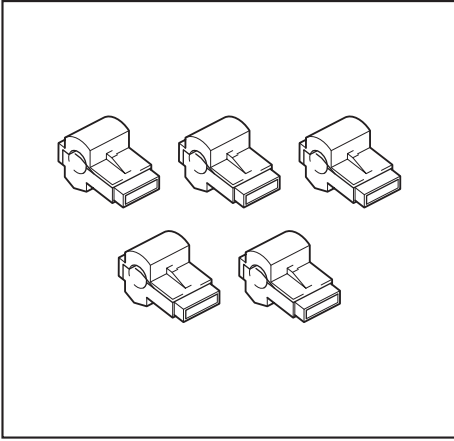
Vidalı çivi (şarj istasyonunu sabitlemek için) (8 adet)



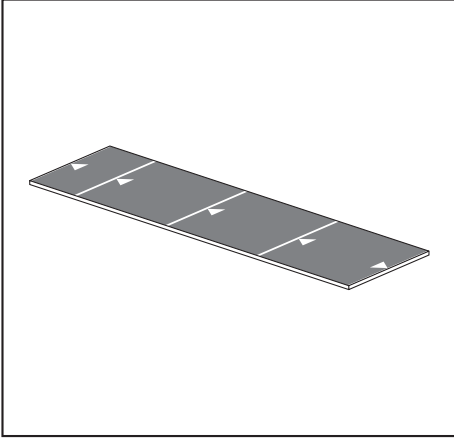
Alyan anahtarı 6 (1 adet)



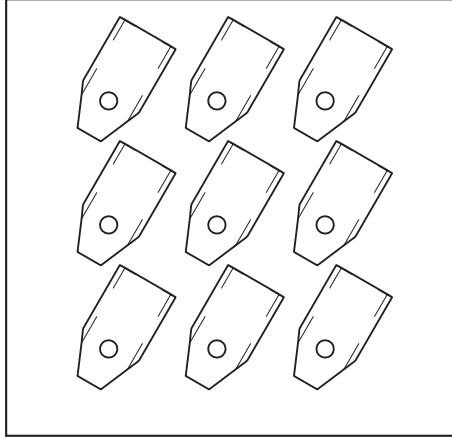
Konnektör (5 adet)



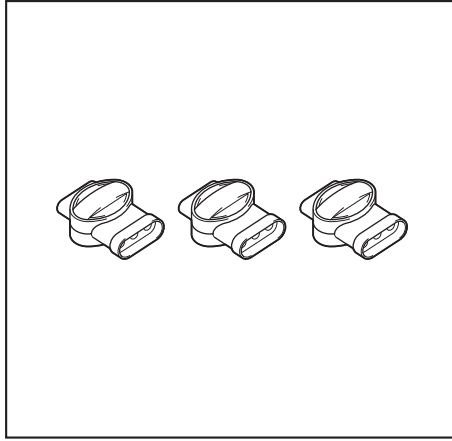
Ölçme mastarı (paketten delik boyunca kesin)



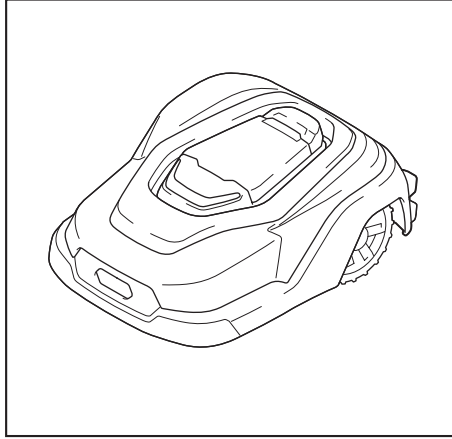
Çim biçme makinesi bıçağı
(toplam 12 adet, 3 adet monte edilir, 9 adet yedektir)



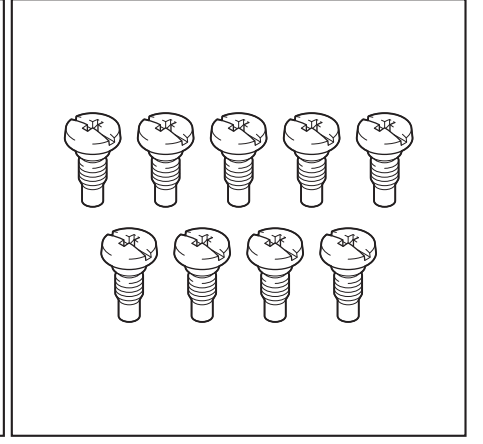
Bağlaştırmacı (3 adet)



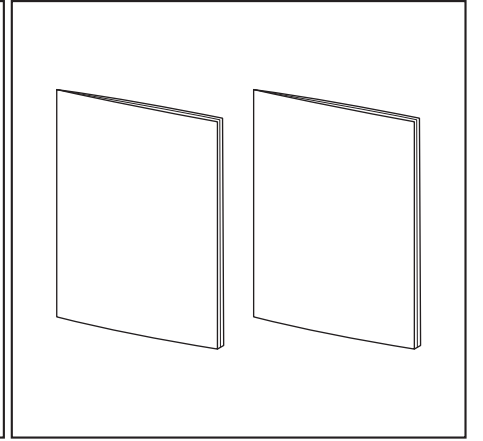
Çim Biçme Robotu



Vida (çim biçme makinesi bıçağını sabitlemek için)
(toplam 12 adet, 3 adet monte edilir, 9 adet yedektir)

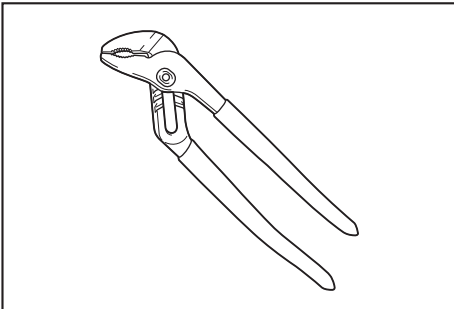


Kullanma Kılavuzu
Kurulum Kılavuzu

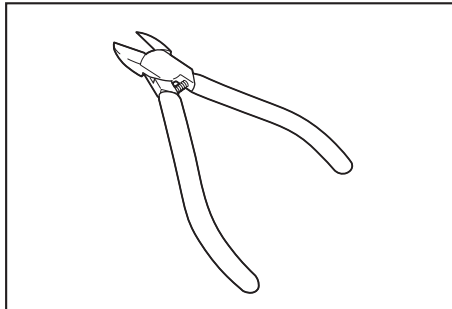


Kurulum için Gerekli Aletler

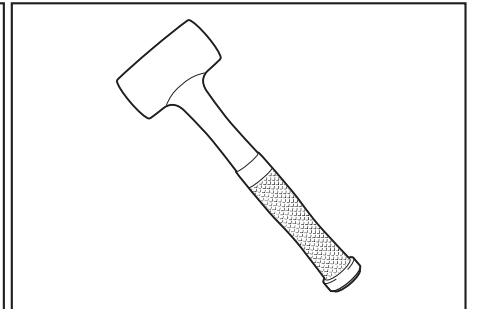
Pense



Keski



Plastik çekik



Çim Biçme Robotunun Taşınması

- UYARI:** Çim Biçme Robotunun güç anahtarının kapalı olduğundan emin olun.
- UYARI:** Çim Biçme Robotunu taşırken tutamak dışında başka bir yerden tutmayın.
- UYARI:** Çim Biçme Robotunu, çim biçme makinesi bıçakları size bakar durumda tutmayın.
- UYARI:** Çim Biçme Robotunu, başka insanlar robota dokunurken çalıştırmayın.

- Çim Biçme Robotu çalışıyorsa "STOP" düğmesine basın. Ekran kapağı açılır ve Çim Biçme Robotu durur.
 - Ekran kapağını kapatın ve güç anahtarının O tarafına basın.
 - Tutamağı tutun ve Çim Biçme Robotunu kaldırın.
- **Şek.2:** 1. Tutamak 2. Güç anahtarı

Çalışma Alanının Hazırlanması

- Çim Biçme Robotunun otomatik biçmesini engellemeyecek biçimde şu şekilde hazırlayın.
- İnce dalları, taşları ve diğer irice cisimleri çalışma alanından kaldırın.
 - Çim yüksekliği 100 mm'yi geçiyorsa bu yüksekliğe kadar ve daha az olacak şekilde kesin.
 - Tüm çukur alanları veya su birikintisi oluşan yerleri doldurup düzleyin.
 - Kar biriktirse karı temizleyin.

AC Adaptörün Takılması

Yağmur damlalarının düşmediği, iyi havalandırılan gölge bir yer seçin. AC adaptörü, yerden en az 30 cm mesafeyi koruyarak yerleştirin. AC adaptörün vidalarla duvara sabitlenmesi önerilir.

ÖNEMLİ NOT: Konnektörün deforme olmasını veya hasar görmesini engellemek için konnektörü eğmeden düz bir şekilde bağlayın.

- NOT:** Yağmura maruz kalmayan dış mekan için ev tipi elektrik beslemesi gerekir.
- NOT:** Kurulum yeri yeterli yük taşıma kapasitesine sahip değilse güçlendirin.
- NOT:** AC adaptörü monte ettikten sonra AC adaptörün elektrik fişini çekin.
- NOT:** Birden fazla kauçuk kaplı kabloyu birbirine bağlamayın.

- **Şek.3:** 1. AC adaptör 2. Kauçuk kaplı kablo
- **Şek.3:** a) Yerden en az 30 cm mesafe

Şarj İstasyonunun Yerleştirilmesi

Şarj istasyonu, Çim Biçme Robotunu şarj eder, sınır teli ve kılavuz teline sinyaller gönderir.

Şarj İstasyonu Kurulum Koşulları

ÖNEMLİ NOT: İstasyon tabanını eğmeyin.

- Güç kaynağına yakın mümkünse düz bir yer ($\pm 5^\circ$ içinde) seçin.
 - Doğrudan güneş ışığı görmeyen bir yer seçin.
 - Şarj istasyonu çimin üzerine yerleştirilirse yerleştirilecek alan kısa biçilmiş olmalıdır.
 - Şarj istasyonunun arka ucundan 3 m veya daha fazla boşluk mevcuttur.
- **Şek.4:** 1. İstasyon tabanı
- **Şek.4:** a) 5° veya daha az b) 3 m veya daha fazla

Şarj İstasyonunun Yerinin Belirlenmesi

Şarj istasyonunun yerini, kurulum koşullarına uyarak belirleyin.

NOT: Şarj istasyonunu sabitlemeyin. Bu adımda sadece şarj istasyonunun yerine karar vermeniz gerekmektedir.

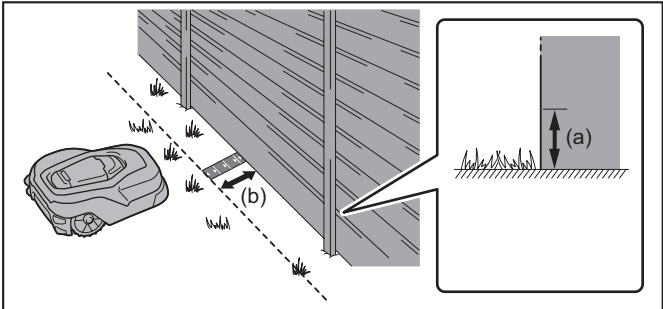
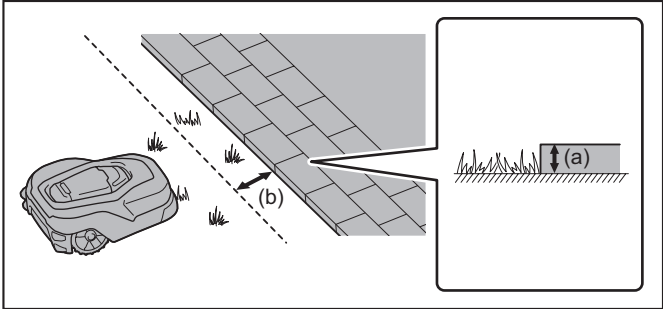
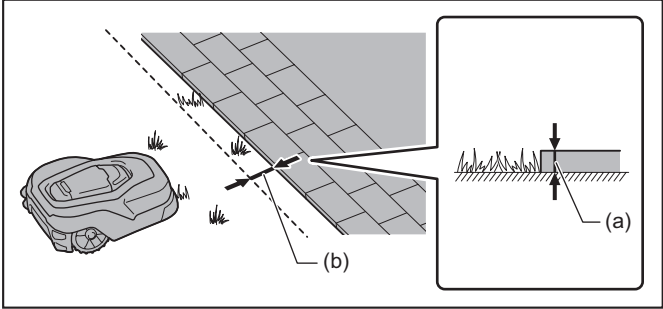
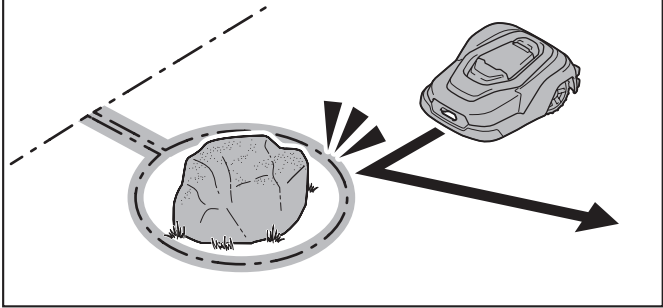
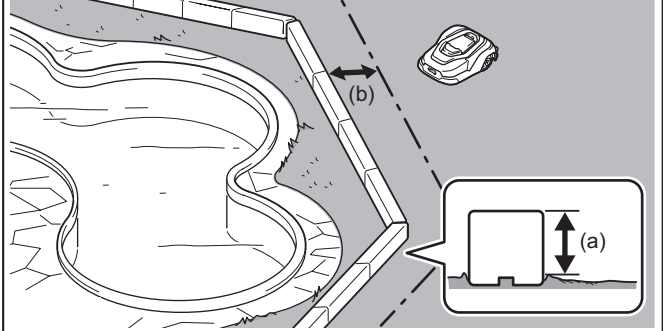
Sınır Telinin Çekilmesi

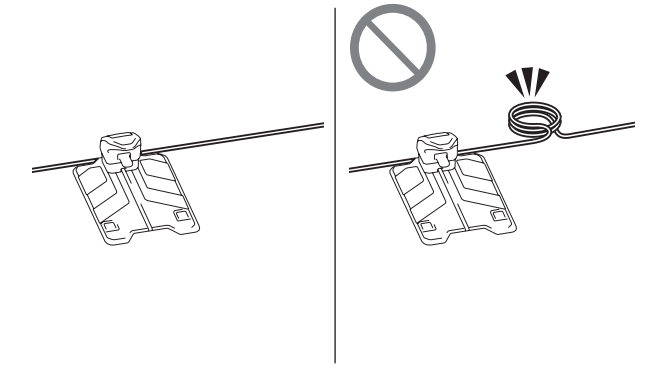
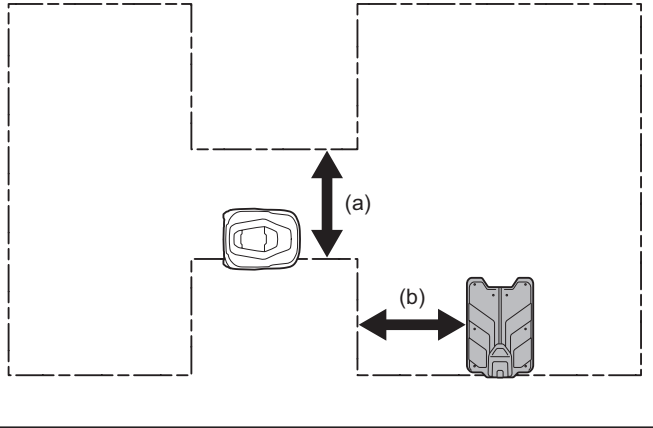
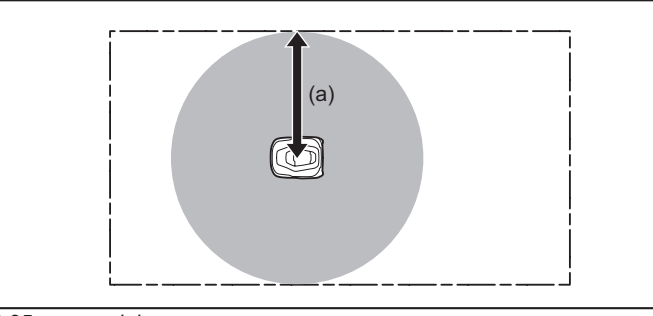
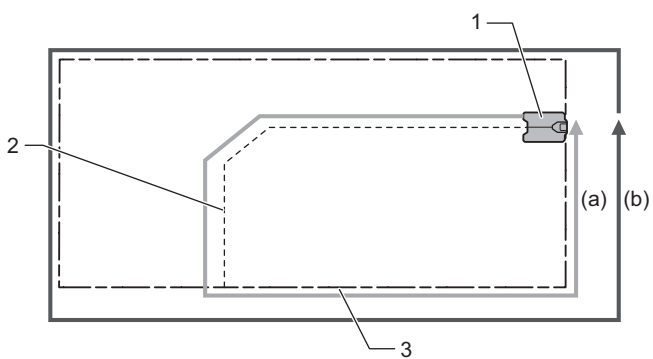
- Sınır teli, Çim Biçme Robotunun biçme işi yapacağı alanın en dış kenarına çekilir. Sınır telini; çalışma alanını tek, devamlı bir hatla çevreleyecek şekilde çekin ve sınır telinin her iki ucunu şarj istasyonuna bağlayın.
- Sınır teli doğru çekilmese Çim Biçme Robotu düzgün çalışmaz. Sınır telini bu kılavuzda verilen talimatlara uyarak çektiğinizden emin olun.
- Yerde çelik çubuk gibi metal bir cisim varsa metal cisim döngü sinyaline müdahale eder ve durmaya neden olur.

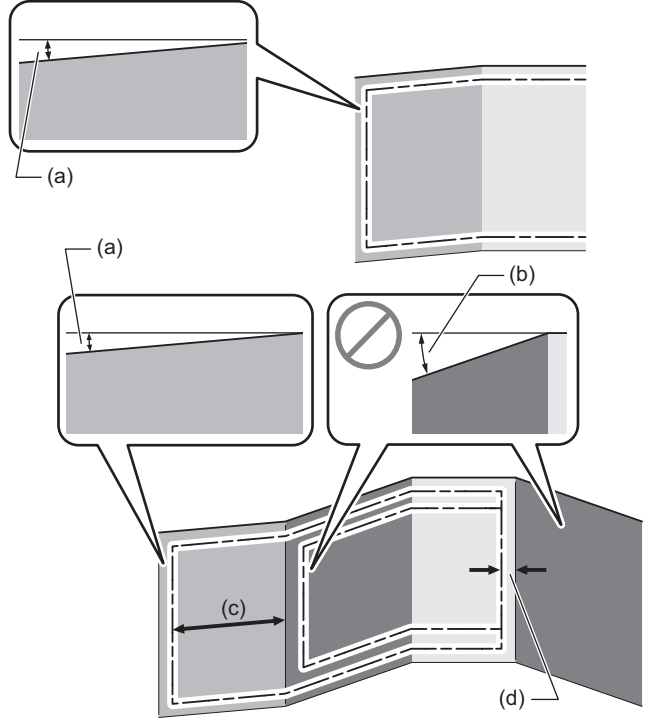
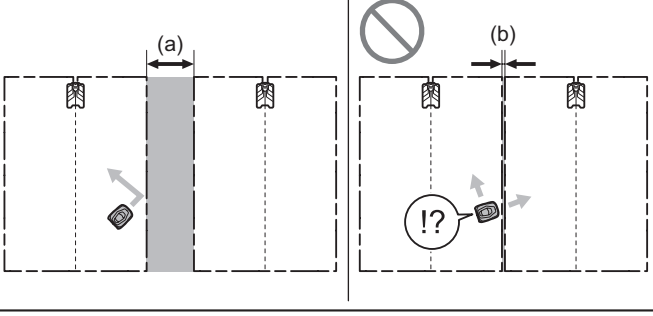
NOT: Sınır teli iki şekilde çekilebilir; kancalı çivilerle sabitleyerek veya toprağa gömerek (en fazla 20 cm). Bu kullanma kılavuzunda kancalı çiviler kullanarak tel çekme açıklanmaktadır.

Sınır teli çekme koşulları

Çim Biçme Robotunun sınırın dışına uzanma değerini 20 - 50 cm arasında ayarlayabilirsiniz. Bu kılavuzda, varsayılan ayardaki (32 cm) koşullar açıklanmıştır. Ayar ile ilgili ayrıntılar için kullanma kılavuzundaki "Navigasyon Tercihleri" bölümüne bakın.

Görsel	Koşul
 <p>a) 5 cm veya daha fazla b) Yaklaşık 35 cm</p>	<p>Yükseklği 5 cm veya daha fazla olan engellerle arada yaklaşık 35 mesafe bırakın. (Engelden yaklaşık 25 cm'lik bir alan biçilmeden kalacaktır.) Engellerden uygun mesafe bırakmak için verilen ölçme mastarını kullanın. (Ölçme mastarını paketten delik boyunca kesin.)</p>
 <p>a) 5 cm'den az b) Yaklaşık 30 cm</p>	<p>Yükseklği 5 cm'den az olan engellerle arada yaklaşık 30 cm mesafe bırakın. (Engelden yaklaşık 20 cm'lik bir alan biçilmeden kalacaktır.)</p>
 <p>a) 1 cm'den az b) Yaklaşık 10 cm</p>	<p>Yükseklği 1 cm'den az olan engellerle arada yaklaşık 10 mesafe bırakın. (Biçilmemiş alan kalmayacaktır.)</p>
	<p>Çim Biçme Robotunun girmemesi gereken alanlar veya Çim Biçme Robotunun karşılaşmaması gereken engeller varsa bunların etrafına sınır teli çekerek bu alanları hariç bırakın. Ayrıntılar için bkz. "Ada oluşturma" (sayfa131).</p>
 <p>a) 15 cm veya daha fazla b) 35 cm veya daha fazla</p>	<p>Çim Biçme Robotunun girmemesi gereken alanların etrafına yüksekliği 15 cm veya daha fazla olan parçalar (engeller) yerleştirin. Ayrıca ara duvarla teması engellemek için sınır telini ara duvardan en az 35 cm uzağa çekin. (Yaklaşık 25 cm'lik bir alan biçilmeden kalacaktır.)</p>

Görsel	Koşul
	<p>Kabloları ve telleri demet haline getirmeyin. Aksi takdirde sinyal güçlenecek ve Çim Biçme Robotu düzgün çalışmayacaktır.</p>
 <p>a) 150 cm veya daha fazla b) 150 cm veya daha fazla</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Çalışma alanının genişliği en az 150 cm veya daha fazla olmalıdır. Çim Biçme Robotu sınır telini saatin aksi yönünde izleyerek şarj istasyonuna döner. - Sınır telinin, şarj istasyonunun kenarından en az 150 cm mesafede olmasını sağlayın.
 <p>a) 35 m veya daha az</p>	<p>Sınır telini, sınır telinden Çim Biçme Robotuna olan mesafe 35 m'den az olacak şekilde yerleştirin. En yakın sınır telinden Çim Biçme Robotuna olan mesafe 35 m'den fazlaysa Çim Biçme Robotu düzgün çalışmaz.</p>
 <p>1. Şarj istasyonu 2. Kılavuz teli 3. Sınır teli</p> <p>a) 400 m veya daha az b) 800 m veya daha az</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Şekilde gösterildiği gibi şarj istasyonundan başlayarak kılavuz teli ve sınır telinden geçerek tekrar şarj istasyonuna dönen güzergahın maksimum uzunluğu 400 m veya daha az olmalıdır. - Sınır teli çekerek sınırlayabileceğiniz izin verilen alan, 3.500 m²'ye kadardır. - Sınır telinin maksimum uzunluğu, adalar ve alt alanlar da dahil olmak üzere 800 m'ye kadardır.

Görsel	Koşul
 <p>a) 8° veya daha az b) 8° veya daha fazla c) 1 m veya daha fazla d) 20 cm</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Çalışma alanında meyil varsa sınır telini 8°'den daha az meyilde çekin. - Sınırı telini 8°'den daha fazla meyilli yere çekerseniz yokuşun altında en az 1 m boyunca 8°'den daha az meyilli bir alana kablo çekin. - En dış çalışma alanında 8°'den daha fazla meyilde sınır teli çekemezsiniz. - Sınır telini, yokuş ile düz alan arasındaki sınırdan 20 cm uzağa çekin.
 <p>a) 1 m veya daha fazla b) 1 m'den daha az</p>	<p>Birden fazla istasyon kullanırken ve birden fazla çalışma alanı hazırlarken sınır tellerini, 1 m veya daha fazla bir mesafeyle ayrılacak şekilde çekin.</p>

Sınır telinin çekilmesi

NOT: Sınır teli, şarj istasyonunun her iki tarafından en az 1,5 m düz uzatılmalıdır.

NOT: Engellerden kurulum mesafesi gibi ayrıntılar için bkz. "Tellerin Şarj İstasyonuna Bağlanması" (sayfa 133).

1. Plastik çekiç kullanarak ilk kancalı çiviği şarj istasyonunun yanına çakın ve sınır telini yerleştirin.

► **Şek.5:** 1. Şarj istasyonu 2. Kancalı çivi

► **Şek.5:** a) 1,5 m veya daha fazla

2. Yerde gezinmemesi için sınır telini gerdirin ve ardından önceki ile arasında yaklaşık 1 m aralık bırakarak sonraki kancalı çiviği çakın.

NOT: Sınır teli gezinirse kancalı çivi aralığı daraltın.

NOT: Engellerden kurulum mesafesi gibi ayrıntılar için bkz. "Sınır teli çekme koşulları" (sayfa 128)

3. Daha sonra daha kolay bağlantı için planlanan sınır teli - kılavuz teli bağlantı sahasında gevşeklik sağlamak için yaklaşık 20 cm'lik bir halka (göz) oluşturun.

► **Şek.6:** 1. Planlı bağlantı sahası 2. Sınır teli 3. Kılavuz teli

NOT: Kılavuz teli, Çim Biçme Robotunu, şarj istasyonuna dönerken yönlendirir. Kılavuz teli bağlantısı ile ilgili ayrıntılar için bkz. "Kılavuz telinin çekilmesi" (sayfa 132).

4. Çim Biçme Robotunun girmemesi gereken alanlar veya Çim Biçme Robotunun karşılaşmaması gereken engeller varsa bunların etrafına sınır teli çekerek bu alanları hariç bırakın.

NOT: Ayrıntılar için "Ada oluşturma" (sayfa 131).

5. Sınır telini şarj istasyonuna kadar çektikten sonra başlangıç noktasındaki kancalı çivinin karşı tarafının yanına plastik çekiç kullanarak kancalı çiviği çakın.

► **Şek.7:** 1. Başlangıç noktasındaki kancalı çivi 2. Bitiş noktasındaki kancalı çivi

6. Şarj istasyonuna bağlanabilecek uzunlukta bir tel bırakarak teli kesin.

► **Şek.8:** 1. Terminal L 2. Terminal R

7. Konnektörün terminale ulaşabileceği noktada sınır telini verilen konnektörün girintisi ile hizalayın ve ardından bunları pense kullanarak sıkıca bağlayın.

► **Şek.9:** 1. Sınır teli 2. Konnektördeki girinti

8. Konnektörden itibaren 1 cm tel bırakarak fazla sınır telini keskiyi kullanarak kesin.

► **Şek.10**

9. Diğer sınır teline aynı şekilde bir konnektör takın.

NOT: Bu esnada konnektörleri şarj istasyonuna bağlamayın. Şarj istasyonuna bağlantı daha sonra “*Tellerin Şarj İstasyonuna Bağlanması*” bölümünde (sayfa 133) açıklanmıştır.

Ada oluşturma

Biçme alanında uzaklaştırılmayacak ağaç veya kayalar gibi engeller varsa bunları sınır teli ile çevirerek adalar oluşturun.

- Sınır telini engellerin etrafına çekerek adalar oluşturun. Engelden olan mesafe yaklaşık 35 cm olacak şekilde daha dar kancalı çivi aralığı kullanın.
- Adadan birbirine yakın (boşluk 0 cm) ileri geri giden iki sınır teli hattı çekin. Bu, Çim Biçme Robotunun tellerin üstünden geçmesini sağlayacaktır.
 - İki sınır teli hattını aynı kancalı çiviyeye takın.

ÖNEMLİ NOT: İki sınır teli hattının birbirinin üstünden geçmesine izin vermeyin. Bir hata nedeniyle Çim Biçme Robotu durur.

► **Şek.11:** 1. Engel 2. Kancalı çivi 3. Sınır teli

► **Şek.11:** a) Yaklaşık 35 cm b) Birbirine yaklaştırın (boşluk 0 cm)

- Birden fazla adayı şu şekilde oluşturun.

► **Şek.12:** 1. Sınır teli 2. Kancalı çivi

Bir alt alan oluşturma

Çim Biçme Robotunun şarj istasyonundan otomatik olarak ilerlemesini sağlayacak bir yolun temin edilemediği ayrı bir çalışma alanı varsa bu çalışma alanı alt alan (b) olarak adlandırılır. Şarj istasyonunun bulunduğu alan ana alandır (a).

- Çim Biçme Robotunun gücünü kapatmak ve Çim Biçme Robotunu ana alan ile alt alan arasında elle taşımak gerekir.
- Sınır telini, ana alan ile alt alan arasındaki yol genişliği 10 cm veya daha az olacak şekilde yerleştirin.
- Sınır teli tüm çalışma alanının ((a) ve (b)) etrafında tek, devamlı bir hat olarak çekilmelidir.
- Alt alanı biçerken Çim Biçme Robotunun ayarlarını değiştirmek gerekir. Daha fazla bilgi için bu ürünün Kullanma Kılavuzuna bakın.

► **Şek.13:** 1. Sınır teli 2. Şarj istasyonu 3. 10 cm veya daha az

► **Şek.13:** a) Ana alan b) Alt alan

Kılavuz Telinin Çekilmesi

Kılavuz teli, Çim Biçme Robotunu şarj istasyonuna yönlendirir. Bu tel ayrıca Çim Biçme Robotunu, topoğrafik vb. nedenlerle Çim Biçme Robotunun daha seyrek çalıştığı alanlara da yönlendirir.

NOT: En fazla 2 kılavuz teli çekilebilir.

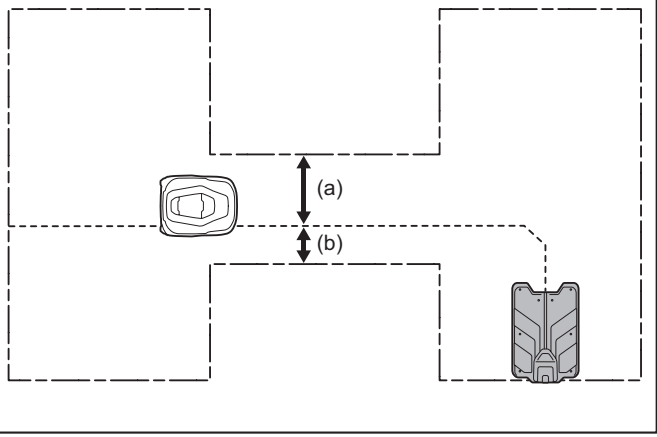
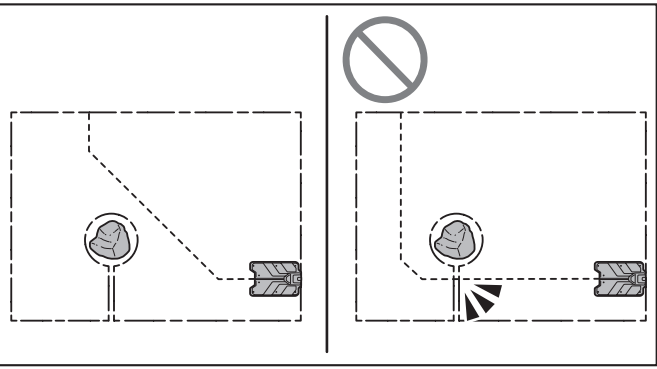
NOT: Kılavuz telini kollara ayırmayın.

Kılavuz teli çekme koşulları

Görsel	Koşul
	Şekilde gösterildiği gibi kılavuz telini, şarj istasyonundan en az 2 m düz çekin. Çim Biçme Robotu şarj istasyonuna dönemeyebilir.
	- Kavis verirken kılavuz telini yaklaşık 135°'lik açıyla çekin. 90°'den daha düşük açılarda Çim Biçme Robotu şarj istasyonuna dönemeyebilir. - Düz çapraz hattın en az 50 cm olduğundan emin olun. - Kılavuz teli kavisli bir hatta çekilecekse bükme yarı çapı 1 m veya daha fazla olacak şekilde çekin.

a) 2 m veya daha fazla

a) Yaklaşık 135° b) 50 cm veya daha fazla c) 1 m veya daha fazla d) 90° veya daha az

Görsel	Koşul
 <p>a) 100 cm veya daha fazla b) 50 cm veya daha fazla</p>	<p>Çalışma alanının genişliği en az 150 cm veya daha fazla olmalıdır. Çim Bıçme Robotu kılavuz telinin sol tarafından geçerek şarj istasyonuna döndüğünden kılavuz telinin sol tarafındaki boşluğun geniş olduğundan emin olun.</p>
	<p>Kılavuz telinin sınır telinin üstünden geçmesine izin vermeyin.</p>

Kılavuz telinin çekilmesi

1. Sınır teli - kılavuz teli bağlantı sahasında önceden oluşturulan sınır teli halkasını (göz) kesin.

► **Şek.14:** 1. Sınır teli

2. Verilen bağlaştırmacının üç bağlantı girişinden orta girişine kılavuz teli, sol ve sağ girişlere sınır tellerini sokun.

► **Şek.15:** 1. Bağlaştırmacı 2. Sınır teli 3. Kılavuz teli

NOT: Tüm üç teli de sonuna kadar sokun.

3. Bağlaştırmacıyı penseyle sıkıştırarak telleri sabitleyin.

► **Şek.16**

4. Bağlantı noktasının her iki tarafına kancalı çivileri plastik çekiç kullanarak çakın.

► **Şek.17:** 1. Kancalı çivi

NOT: Kılavuz teli ile sınır teli arasındaki bağlantının yaklaşık 90° olduğundan emin olun.

5. Kılavuz telini, plastik çekiç kullanarak kancalı çivileri çakmak suretiyle şarj istasyonuna kadar çekin.

- Kancalı çivileri yaklaşık 1 m aralıklarla çakın, ancak kılavuz teli gezinirse aralığı daraltın.
- Kavis verirken kılavuz telini yaklaşık 135°'lik açıyla çekin.
- Kılavuz teli, şarj istasyonunun önünde en az 2 m için düz bir hatta çekin.
- Diğer kılavuz teli kurulum koşulları için bkz. "Kılavuz teli çekme koşulları" (sayfa 131).

► **Şek.18:** 1. Şarj istasyonu 2. Kılavuz teli

► **Şek.18:** a) 2 m veya daha fazla b) Yaklaşık 135°

6. Kılavuz teli şarj istasyonuna kadar çekmeyi bitirdiğinizde şarj istasyonu kulesinin alt kısmındaki delik aracılığıyla kılavuz teli şarj istasyonunun arka kısmına geçirin.

► **Şek.19:** 1. Delik 2. Kule

NOT: Şarj istasyonunun arka kısmından uzanan yaklaşık 30 cm veya daha fazla tel kalacak şekilde kılavuz teli kesin.

7. Kılavuz telini, istasyon tabanının ortasındaki girintiye sokarak sabitleyin.

► **Şek.20:** 1. Girinti 2. İstasyon tabanı

8. Kılavuz telinin ucuna bir konnektör takın.

NOT: Konnektörün nasıl takılacağı ile ilgili olarak bkz. sayfa 130.

9. İkinci bir kılavuz teli çekerken adım 1 ile 8'i tekrarlayın.

NOT: Şarj istasyonu ile bağlantının ayrıntıları için bkz. "Tellerin Şarj İstasyonuna Bağlanması" (sayfa 133).

Bir Teli Uzatma

Bir teli uzatırken iki teli bağlamak için verilen bağlaştırmacıyı kullanın.

1. Telleri, verilen bağlaştırmacının üç bağlantı girişinin sol ve sağına sokun.
► **Şek.21:** 1. Bağlaştırmacı 2. Tel

NOT: İki teli de sonuna kadar sokun.

NOT: Bağlantı girişlerinden herhangi ikisine sokarak kablo uzatması yapılabilir ancak düz bir şekilde uzatmak için sol ve sağ bağlantı girişlerinin kullanılması önerilir.

2. Bağlaştırmacıyı penseyle sıkıştırarak telleri sabitleyin.
► **Şek.22**

Şarj İstasyonunun Sabitlemesi

Kauçuk kaplı kablunun şarj istasyonuna kadar erişebildiğinden emin olun ve daha sonra alyan anahtarı 6'yı kullanarak vidalı çivilerle (8 adet) sabitleyin.

- **Şek.23:** 1. Alyan anahtarı 6 2. Vidalı çivi (şarj istasyonunu sabitlemek için) (8 adet)

Tellerin Şarj İstasyonuna Bağlanması

Telleri çekmeyi bitirdiğinizde sınır telini, kılavuz telini ve kauçuk kaplı kabloyu şarj istasyonuna bağlayın.

Sınır telinin bağlanması

1. Terminal kapağını açın ve şarj istasyonunun tel kapağını çıkarın.
► **Şek.24:** 1. Terminal kapağı 2. Tel kapağı
2. Şarj istasyonunun arkasında durun ve soldan gelen sınır telini alttan sol taraftaki kancanın (3 kanca) içinden geçirin.
► **Şek.25:** 1. Sol taraftan gelen sınır teli 2. Sol taraftaki kancalar (üç yerde)
3. Telin ucundaki konnektörü terminal R'ye takın.
► **Şek.26:** 1. Terminal R 2. Sol taraftan gelen sınır telinin konnektörü

ÖNEMLİ NOT: Konnektörün deforme olmasını veya hasar görmesini engellemek için konnektörü eğmeden düz bir şekilde bağlayın.

4. Benzer şekilde sağ taraftan gelen sınır telini, sağ taraftaki kancalardan (üç yerde) alttan başlayarak geçirin ve konnektörü terminal L'ye takın.
► **Şek.27:** 1. Terminal L 2. Sağ taraftan gelen sınır telinin konnektörü 3. Sağ taraftaki kancalar (üç yerde)

ÖNEMLİ NOT: Sınır tellerinin uygun terminalere bağlandığını kontrol edin. Sınır telleri hatalı terminalere bağlanırsa Çim Bıçme Robotu çalışma alanını tanıyamayacaktır.

- **Şek.28:** 1. Sınır teli 2. Çalışma alanı

Kılavuz telinin bağlanması

Kılavuz telini sağ taraftaki veya sol taraftaki kancalardan (iki yerde) geçirin ve telin ucundaki konnektörü terminal G1 veya G2'ye takın.

ÖNEMLİ NOT: Konnektörün deforme olmasını veya hasar görmesini engellemek için konnektörü eğmeden düz bir şekilde bağlayın.

NOT: Kılavuz teli konnektörü terminal G1 veya G2'ye takılabilir.

- **Şek.29:** 1. Kılavuz teli konnektörü 2. Terminal G2 3. Sağ taraftaki kancalar (iki yerde) 4. Çentik (kılavuz telini buradan geçirmeyin)

NOT: İkinci bir kılavuz teli varsa bu teli aynı prosedürler açık terminal G1 veya G2'ye bağlayın.

Kauçuk kaplı kabloyu bağlama

1. Kauçuk kaplı kablo konnektörünü sokete bağlayın.

- **Şek.30:** 1. Soket 2. Kauçuk kaplı kablo konnektörü

ÖNEMLİ NOT: Konnektörün deforme olmasını veya hasar görmesini engellemek için konnektörü eğmeden düz bir şekilde bağlayın.

2. Kauçuk kaplı kabloyu ortadaki kancalardan (üç yerde) üstten başlayarak geçirin.

- **Şek.31:** 1. Ortadaki kancalar (üç yerde)

3. Tel kapağını takın.

- Kauçuk kaplı kabloyu tel kapağındaki çentikten geçirin.

- **Şek.32:** 1. Tel kapağı 2. Çentik

4. Terminal kapağını kapatın ve AC adaptörün elektrik fişini bir elektrik prizine takın.

- **Şek.33:** 1. Terminal kapağı

5. İstasyon göstergesinin yeşil yandığını kontrol edin.

- Sınır teli düzgün bağlanırsa istasyon göstergesi yeşil yanar.

• Bir bağlantı hatası varsa istasyon göstergesi kırmızı yanıp söner. Şarj istasyonu bağlantı kısmı veya her bir teldeki tüm anormallikleri giderin ve istasyon göstergesini yeniden kontrol edin.

- **Şek.34:** 1. İstasyon göstergesi

Çim Biçme Robotunun Şarj Edilmesi

1. Çim Biçme Robotunun güç anahtarının I tarafına basarak gücü açın.
► **Şek.35**

NOT: Çim Biçme Robotunu şarj ederken gücün açılması gerekir.

2. Çim Biçme Robotunu şarj istasyonuna kenetleyin.
► **Şek.36**

NOT: Şarj başladığında Çim Biçme Robotunun LED'i yeşil yanıp söner. Şarj tamamlandığında LED söner.

Başlangıç Ayarı

NOT: Kullanmadan önce kumanda kısmından koruyucu filmi çıkarın.

Çim Biçme Robotunun gücü ilk kez açıldığında aşağıdaki başlangıç ayarı ekranı açılır. Ekran dilini, tarih ve saati, biçme alanını ve PIN kodunu girin.

1. Çim Biçme Robotunun "STOP" düğmesine basın ve ekran kapağını açın.
► **Şek.37:** 1. Ekran kapağı 2. "STOP" düğmesi
2. Kullanılacak dili / tuşlarıyla seçin ve tuşuna basın.
► **Şek.38**
3. İstenen tarih ve saat gösterim biçimlerini / / / tuşlarıyla seçin.
4. / / / tuşlarıyla [Next (Sonraki)] ögesini seçin ve tuşuna basın.
► **Şek.39**
5. / / / tuşlarına basarak ögeyi seçin ve **0** ile **9** tuşlarına basarak tarih ve saati girin.
6. / / / tuşlarıyla [Verify (Doğrula)] ögesini seçin ve tuşuna basın.
► **Şek.40**
7. Biçme alanını / tuşlarıyla seçin ve tuşuna basın.
► **Şek.41**
8. PIN kodunu girmek için **0** ile **9** tuşlarına basın.
► **Şek.42**
9. Onay için PIN kodunu yeniden girin.
► **Şek.43**

NOT: Unutmamak için PIN kodunu not edin ve güvenli bir yerde saklayın.

Tel Çekiminin Kontrol Edilmesi



Şarj istasyonundan ayrılmayı kontrol etme

[Üst menü] > [Main menu (Ana menü)] > [Navigation preferences (Navigasyon tercihleri)] > [Mower departing points (Biçme makinesi kalkış noktaları)]

Aşağıdaki prosedürü izleyerek Çim Biçme Robotunun şarj istasyonundan ayrıldığını kontrol edin. Ayrılma işleminde Çim Biçme Robotu, uygun kenetlenme sağlamak için şarj istasyonunun manyetik alan şiddetini hafızasına kaydeder.

ÖNEMLİ NOT: Telleri çektikten sonra ayrılmayı mutlaka kontrol edin. Aksi takdirde Çim Biçme Robotu kılavuz telinin üzerinde düşük hızla hareket edebilir veya düşük hızda şarj istasyonuna gelemeyebilir.

ÖNEMLİ NOT: Ayrılma yöntemini ayarlamadan önce Çim Biçme Robotunu şarj istasyonuna kenetleyin.

1. Kumanda panelindeki  düğmesine basın.
[Main menu (Ana menü)] açılır.
 2. / tuşlarıyla  [Navigation preferences (Navigasyon tercihleri)] ögesini seçin ve tuşuna basın.
Alt menü açılır.
 3. [Mower departing points (Biçme makinesi kalkış noktaları)] ögesini seçin.
Menü seçme ekranı açılır.
 4. Ayarlamak istediğiniz ayrılma yönteminin profil numarasını / tuşlarıyla seçin ve tuşuna basın.
► **Şek.44**
- Seçenek menüsü açılır.
5. Tuş takımını kullanın ve istenen koşulları ekranda görüntülenen seçenek biçimi alanlarına girin.

Seçenek	Ayrıntılar
Wire to trace: (İzlenecek kablo:)	Şarj istasyonundan ayrıldıktan sonra Çim Biçme Robotunun izleyeceği tel tipini seçin. İstenen tel tipini görüntülemek için <input type="left"/> / <input type="right"/> tuşlarını kullanın. Belirli bir teli izlemeden doğrudan şarj istasyonundan ayrılmak için [-----] ögesini seçin.
Departure position: (Kalkış pozisyonu:)	Biçme işine başlamadan önce Çim Biçme Robotunun istasyondan hareket etmesi gereken mesafeyi girin. 0 ile 800 m arasında bir mesafe girebilirsiniz.
Probability (Olasılık)	Ayarlı profili yüzden olarak gerçekleştirme olasılığını girin.

- **Şek.45:** 1. Girilebilecek maksimum olasılık değeri

NOT: Girilebilecek maksimum olasılık değeri, her profilin giriş alanının solunda gösterilir. Maksimum değerden daha küçük bir değer girin. İzin verilen değerin ötesinde bir değer gerseniz maksimum değerle değiştirilir.

6. Ayarları kaydetmeden önce [Test] ögesini seçin ve test işlemini gerçekleştirin.

Çim Biçme Robotu seçilen tel boyunca hareket eder.

Çim Biçme Robotu girdiğiniz mesafeden sonra otomatik olarak durur.

NOT: Çim Biçme Robotu şarj istasyonundan ayrılır ve belirtilen noktada durursa onay tamamlanır.

7. "STOP" düğmesine basın.

Ekran kapağı açılır.

8. Test çalışması ayrılma yönteminin kaydedilip kaydedilmeyeceğini soran onay ekranı açıldığında kaydetmek için [Yes (Evet)] ögesini veya kaydı iptal etmek için [Hayır] ögesini seçin.

[Hayır] ögesini seçerseniz ayarı yeniden baştan başlatmanız gerekir.

Sınır teli çekiminin kontrol edilmesi


Sınır telinin düzgün çekildiğini kontrol edin.

1. Çim Biçme Robotunun tutamağını tutun ve Çim Biçme Robotunu sınır teline bakacak şekilde elle hareket ettirin.

► **Şek.46:** 1. Sınır teli

2. "STOP" düğmesine basın.

Ekran kapağı açılır.

3.  düğmesine basın, [Auto mowing (Otomatik biçme)] ögesini seçin ve tuşuna basın.

4. Ekran kapağını kapatın.

Çim Biçme Robotu biçmeye başlar ve sınır teline doğru gelir.

5. Çim Biçme Robotunun sınır telinde yön değiştirdiğini ve biçme gezinmesine devam ettiğini kontrol edin.

► **Şek.47:** 1. Sınır teli

6. "STOP" düğmesine basın.

Çim Biçme Robotu durur.

7. Çim Biçme Robotunun güç anahtarını kapatın ve başka bir yere taşıyın, ardından anahtarı açın. Çim Biçme Robotunun diğer sınır teli yerlerinde bile benzer şekilde çalıştığını kontrol edin.

Çim Biçme Robotunu şarj istasyonuna döndürme

[Üst menü] > [Park (Park et)] > [Stay at charging station (Şarj istasyonunda kal)]

Kılavuz teli çekildiğinde bu prosedür gerekmez. [Kılavuz teli çekiminin kontrol edilmesi] kısmına ilerleyin. Çim Biçme Robotunu kılavuz teli çekmeden kullanırken bu prosedürü uygulayın.

Çim Biçme Robotunu şarj istasyonuna döndürme.

NOT: Varsayılan olarak Çim Biçme Robotu tercihen kılavuz telinden gelen sinyalleri arar ve kılavuz telinin sinyallerine göre şarj istasyonuna döner. Çalışma alanınızda hiçbir kılavuz teli olmasa bile Çim Biçme Robotu önce, önceden ayarlanmış bir öncelikli arama süresi boyunca kılavuz telinden gelen sinyalleri aramaya devam eder. Öncelikli arama süresi dolduktan sonra Çim Biçme Robotu sınır telinden gelen sinyalleri arar ve sınır telinin sinyallerine göre şarj istasyonuna döner. Kılavuz teli çekmek istemiyorsanız kılavuz teli için öncelikli arama süresini değiştirmenizi öneririz. Ayrıntılar için bkz. kullanma kılavuzundaki "Kılavuz sinyali için aktif arama süresini belirleme".

1. Kumanda panelindeki  düğmesine basın.

Alt menü açılır.

► **Şek.48**

2. [Stay at charging station (Şarj istasyonunda kal)] ögesini seçin.

tuşuna basıldığında [Close the display cover to return to the charging station. (Şarj istasyonuna dönmek için ekran kapağını kapatın.)] mesajı görüntülenir.

3. Batarya kapağını kapatın.

Çim Biçme Robotunun şarj istasyonuna döndüğünü kontrol edin.

Kılavuz teli çekiminin kontrol edilmesi

Kılavuz telinin düzgün çekildiğini kontrol edin.

1. Güç anahtarı kapalı durumda Çim Biçme Robotunun tutamağını tutun ve Çim Biçme Robotunu kılavuz teline bakacak şekilde elle hareket ettirin.

► **Şek.49:** 1. Kılavuz teli

2. "STOP" düğmesine basın.

Ekran kapağı açılır.

3.  düğmesine basın, [Stay at charging station (Şarj istasyonunda kal)] ögesini seçin ve tuşuna basın.

4. Ekran kapağını kapatın.

Çim Biçme Robotu kılavuz teline doğru biçme gezinmesine başlar.

5. Çim Biçme Robotunun kılavuz teline yakın yön değiştirdiğini, şarj istasyonuna doğru kılavuz teli boyunca hareket ettiğini ve şarj istasyonuna kenetlendiğini kontrol edin.

NOT: Çim Biçme Robotu kılavuz telini algıladıktan sonra kılavuz telinin sol tarafı boyunca hareket eder.

Kurulum ve çalışma kontrolleri tamamlanmıştır. Bu ürünün ayrıntılı kullanımı için bu ürünün Kullanma Kılavuzuna bakın.

TİPİK ÖRNEKLER

Bazı kurulum ve kullanım ayarları örnekleri aşağıda verilmiştir.

Şekillerde gösterilen ayrıntılar sadece örneklerdir ve her durumun daha uygun olabileceği farklı alan ölçüklerini göstermek için verilmiştir. Düzenlemenizi tercihlerinize göre daha uygun hale getirin.

Bir sakin için kişisel bahçe alanı

Küçük çitler, yollar ve patikalarla çevrili, evinizin arkasında hoş bir avlu veya küçük bir bahçe.

► **Şek.50:** 1. Şarj istasyonu 2. Sınır teli 3. Kılavuz teli

Pratik kılavuz

Bıçme alanı	500 m ²
Haftalık çalışma günleri ve saatleri	Haftanın 6 günü 6 saat Haftanın 3 günü 12 saat
İstasyondan ayrılma yöntemi [uygulama önceliği (%)]	[%100]'de şarj istasyonundan doğrudan ayrıl. Şekildeki çim bıçme makinesi ayrılma noktası "A"ya bakın.
Alt alan ayarları oluşturma ihtiyacı	Hayır
Kurulum ve ayar ipuçları	Şarj istasyonunu, bıçme alanını iki eşit üst ve alt alana bölen yarı hattının yakın ucuna yerleştirin. Bıçme alanını iki eşit üst ve alt alana bölen yarı hattı boyunca bir kılavuz teli çekin.

Ayrı bıçme işi alanına sahip ev bahçesi

Evi iki taraftan saran, olgunlaşmış ekim bahçesinin veya bostanın yanında ayrı küçük bir bıçme alanı içeren açık bir ön bahçe.

► **Şek.51:** 1. Ana alan 2. Alt alan 3. Şarj istasyonu 4. Sınır teli 5. Kılavuz teli

Pratik kılavuz

Bıçme alanı	ana alan	1.000 m ²
	alt alan	400 m ²
Haftalık çalışma günleri ve saatleri	ana alan	Haftanın 5 günü 14 saat
	alt alan	Haftanın 2 günü 12 saat
İstasyondan ayrılma yöntemi [uygulama önceliği (%)]	ana alan	[%70]'te şarj istasyonundan doğrudan ayrıl. Şekildeki çim bıçme makinesi ayrılma noktası "A"ya bakın. [%30]'da ana bahçenin uzak ucuna doğru ayrıl ve kılavuz teli sonlandırma alanından bıçmeyi başlat. Şekildeki çim bıçme makinesi ayrılma noktası "B"ye bakın.
	alt alan	Çim Bıçme Robotunu önceden ana alandan alt alana elle taşıyın. Ardından manüel olarak bıçmeyi başlatın. Ayrıntılar için kullanma kılavuzundaki "Otomatik şarj olmadan bıçme" kısmındaki talimatlara bakın.
Alt alan ayarları oluşturma ihtiyacı	Evet	
Kurulum ve ayar ipuçları	Şarj istasyonunu, ana bahçenin ön sınırının ortasına yerleştirin. Ana alanı iki eşit sol ve sağ alana bölen yarı hattı boyunca bir kılavuz teli çekin.	

Küçük tepelerde çim sahaları

Bir park, golf sahası veya benzeri yerlerdeki yeşil çimlerden oluşan yamaç peyzajı. Çim farklı yüksekliklerde büyür ve yer yer kum ve su elamanlarıyla bir veya daha fazla hafif ve dik yokuşu kaplar.

► **Şek.52:** 1. Şarj istasyonu 2. Sınır teli 3. Kılavuz teli

Pratik kılavuz

Bıçme alanı	2.500 m ²	
Haftalık çalışma günleri ve saatleri	Haftanın 7 günü 24 saat	
İstasyondan ayrılma yöntemi [uygulama önceliği (%)]	[%40]'ta şarj istasyonundan doğrudan ayrıl. Şekildeki çim bıçme makinesi ayrılma noktası "A"ya bakın.	
	[%30]'da tepede düz bir çim yüzeyinin bir ucuna doğru ayrıl ve kılavuz teli sonlandırma alanından bıçmeyi başlat. Şekildeki çim bıçme makinesi ayrılma noktası "B"ye bakın.	
	[%30]'da yokuş aşağı hafif eğimli bir çim yüzeyinin uzak ucuna doğru ayrıl ve kılavuz teli sonlandırma alanından bıçmeyi başlat. Şekildeki çim bıçme makinesi ayrılma noktası "C"ye bakın.	
Alt alan ayarları oluşturma ihtiyacı	Hayır	
Kurulum ve ayar ipuçları	Şarj istasyonunu, tepedeki düz çim yüzeyini iki eşit sol ve sağ alana bölen yarı hattının bir ucuna yerleştirin. Bıçme alanını iki eşit üst ve alt alana bölen yarı hattı boyunca iki kılavuz teli çekin. Birini tepede düz çim yüzeyinin bir ucuna doğru ve diğerini yokuş aşağı hafif eğimli çim yüzeyinin uzak ucuna doğru. Neredeyse düz veya mümkün olduğunca az eğimli yüzeylere mutlaka bir sınır teli çekin. Çim Bıçme Robotunun yokuşa tırmanmasını kolaylaştırdığı için yokuş boyunca çapraz şekilde bir kılavuz teli çekin.	

Bıçme işini yapmak için ulaşılmaması zor birkaç noktaya sahip iyi tasarlanmış bir bahçe

Büyük bir konut, su elemanları ve dağınık bitki ve nesne çeşitliliği içeren tümüyle çitle çevrili özenle hazırlanmış bir bahçe alanı. İyi tasarlanmış peyzaj, bahçeyi güzelce bozulmadan tutmaya yardımcı olur ancak çim bakımı için izole noktalar yaratır.

► **Şek.53:** 1. Şarj istasyonu 2. Sınır teli 3. Kılavuz teli

Pratik kılavuz

Bıçme alanı	2.500 m ²
Haftalık çalışma günleri ve saatleri	Haftanın 7 günü 24 saat
İstasyondan ayrılma yöntemi [uygulama önceliği (%)]	[%30]'da şarj istasyonundan doğrudan ayrıl. Şekildeki çim bıçme makinesi ayrılma noktası "A"ya bakın. [%20]'de bıçme işi alanının yakın ucuna doğru ayrıl ve kılavuz teli sonlandırma alanının ilerisinde birkaç adımda bıçmeyi başlat. Şekildeki çim bıçme makinesi ayrılma noktası "B"ye bakın. [%30]'da bıçme işi alanının uzak köşesine doğru ayrıl ve kılavuz teli uzunluğunun yaklaşık ortasında bıçmeyi başlat. Şekildeki çim bıçme makinesi ayrılma noktası "C"ye bakın. [%20]'de bıçme işi alanının uzak köşesine doğru ayrıl ve kılavuz teli sonlandırma alanının ilerisinde birkaç adımda bıçmeyi başlat. Şekildeki çim bıçme makinesi ayrılma noktası "D"ye bakın.
Alt alan ayarları oluşturma ihtiyacı	Hayır
Kurulum ve ayar ipuçları	Şarj istasyonunu arka bahçeye manzarayı bozmayacak ve güç kaynağına kolay erişim sağlayacak şekilde yerleştirin. Çim Bıçme Robotunu bahçede en az erişilebilir bıçme alanının ikisine yönlendirmek için iki kılavuz teli çekin. Birini iki bahçe nesnesi arasından geçen bahçenin yakın ucuna doğru ve diğerini otopark ile bitkilerin arasından geçen bahçenin uzak köşesine doğru. Robotun gezinmesini etkilememesi için kılavuz tellerini, sınır telinden belirli bir mesafede çektiğinizden emin olun.

Çitler, yabancı bitkiler, patikalar ve bahçe nesneleriyle asimetrik kısımlara ayrılmış açık muntazam bahçe

Pek çok bitki ve ağaçla dolu bir ormanın ortasına yerleştirilmiş, arka bahçesinde açık görüş alanına sahip, farklı boyut ve ölçülerde kabaca üç çim alanına bölünmüş ticari bir gayrimenkul.

► **Şek.54:** 1. Şarj istasyonu 2. Sınır teli 3. Kılavuz teli

Pratik kılavuz

Bıçme alanı	1.500 m ² (Alan bölme oranı: yaklaşık 55/30/15)
Haftalık çalışma günleri ve saatleri	Haftanın 7 günü 14 saat Haftanın 4 günü 24 saat
İstasyondan ayrılma yöntemi [uygulama önceliği (%)]	Bıçme işi için uygulama önceliklerini üç alanın boyutlarıyla orantılı olarak sınıflandırın. [%55]'te şarj istasyonundan doğrudan ayrıl. Şekildeki çim bıçme makinesi ayrılma noktası "A"ya bakın. [%30]'da en büyük ikinci bıçme işi alanının uzak ucuna doğru ayrıl ve kılavuz teli sonlandırma alanından bıçmeyi başlat. Şekildeki çim bıçme makinesi ayrılma noktası "B"ye bakın. [%15]'te en büyük üçüncü bıçme işi alanının uzak ucuna doğru ayrıl ve kılavuz teli sonlandırma alanından bıçmeyi başlat. Şekildeki çim bıçme makinesi ayrılma noktası "C"ye bakın.
Alt alan ayarları oluşturma ihtiyacı	Hayır
Kurulum ve ayar ipuçları	Şarj istasyonunu, en büyük bıçme alanını iki eşit sol ve sağ alana bölen yarı hattının yakın ucuna yerleştirin. İkinci en büyük bıçme alanını iki eşit sol ve sağ alana bölen yarı hattı boyunca bir kılavuz teli çekin. Üçüncü en büyük bıçme alanını iki eşit sol ve sağ alana bölen yarı hattı boyunca bir kılavuz teli çekin.

Makita Europe N.V.

Jan-Baptist Vinkstraat 2, 3070 Kortenberg, Belgium

Makita Corporation

3-11-8, Sumiyoshi-cho, Anjo, Aichi 446-8502 Japan

www.makita.com



885A54-999
EN, FR, DE, IT, NL,
ES, PT, EL, TR
20231012