

SATURS

Vispārīga informācija	2
Rokasgrāmatas mērķis.....	2
Ziņas par ražotāju un iekārtu.....	3
Informācija par drošību	3
Drošības noteikumi.....	3
Drošības ierīces.....	4
Drošības signāli.....	5
Tehniskā informācija	6
Tehniskie raksturlielumi.....	6
Vispārīgs iekārtas apraksts.....	7
Galvenās daļas.....	8
Luzstādīšana	9
Iepakojums un izsaiņošana.....	9
Sistēmas uzstādīšanas plānošana.....	9
Perimetra vada uzstādīšana.....	11
Atgriešanās uz uzlādes staciju veids.....	11
Robota ātras atgriešanās uzlādes stacijā iestatīšana.....	12
Darba zonu sagatavošana un robežu iezīmēšana.....	13
Perimetra vada uzstādīšana.....	17
Uzlādes stacijas un barošanas bloka uzstādīšana.....	18
Regulēšana regulēšana	20
Regulēšanas ieteikumi.....	20
Pļaušanas augstuma regulēšana.....	20
Lietošana un ekspluatācija	21
Lietotāja pienākumi.....	21
Attēlā ir redzams vadības pogu izvietojums uz mašīnas.....	21
Sākotnējā uzstādīšana.....	23
Piekļuve izvēlnei.....	23
Izvēlnes iestatījumi – programmēšanas režīms.....	24
Sākotnējā iedarbināšana - automātiskais režīms.....	28
Robota pilnīga izslēgšana.....	28
Automātiska atgriešanās uzlādes stacijā.....	28
Robota izmantošana slēgtās zonās, kurās nav uzlādes stacijas.....	29
Darba laikā displejā redzamie paziņojumi.....	30
Ilgstoša dīkstāve un iedarbināšana pēc tās beigām.....	30
Akumulatora uzlādēšana pēc ilgstošas dīkstāves.....	31
Ekspluatācijas ieteikumi.....	31
Apkopes darbi	32
Ieteikumi par tehnisko apkopi.....	32
Plānveida tehniskās apkopes darbi.....	32
Robota tīrīšana.....	33
Traucējummeklēšana.....	34
Traucējummeklēšanas norādījumi	34
Daļu nomaiņa daļu nomaiņa	37
Ieteikumi par daļu nomaiņu.....	37
Akumulatora nomaiņa.....	37
Asmens nomaiņa.....	37
Robota nodošana atkritumos.....	38
Ek atbilstības deklarācija ek atbilstības deklarācija	39

Šā dokumenta pavairošana, pat daļēja, bez ražotāja rakstveida atļaujas ir stingri aizliegta. Ražotājs nepārtraukti cenšas veikt uzlabojumus un tāpēc saglabā tiesības labot šo dokumentu bez iepriekšēja brīdinājuma, ja vien labojumi nerada apdraudējumu veselībai un darba aizsardzībai.

© 2008. g. Teksta, ilustrāciju un lappušu noformējums – "Tipolito La Zecca". Teksta pilnīga vai daļēja pavairošana ir atļauta tikai ar nosacījumu, ka ir norādīts autors.

ROKASGRĀMATAS MĒRĶIS

- Šī rokasgrāmata ir ierīces komplektācijas neatņemama daļa, un ražotājs ir to izstrādājis, lai sniegtu nepieciešamo informāciju personām, kurām ir atļauts strādāt ar ierīci.
- Ierīces operatoriem ir jāievēro pareiza darba kārtība, uzmanīgi jāizlasa šajā rokasgrāmatā sniegtie norādījumi un jāievēro tie.
- Ražotājs šīs rokasgrāmatas oriģinālu ir izstrādājis itāliešu valodā, un to var tulkot citās valodās, lai izpildītu juridiskās un/vai komerciālās prasības.
- Rūpīgi izlasiet rokasgrāmatā sniegtos norādījumus, lai izvairītos no nevajadzīgiem riskiem cilvēku veselībai un drošībai, kā arī no materiālajiem zaudējumiem.
- Glabājiet rokasgrāmatu drošā un viegli pieejamā vietā, lai vajadzības gadījumā varētu to ātri pārlasīt.
- Noteikta šajā rokasgrāmatā un tās ilustrācijās sniegtā informācija var mazliet atšķirties no Jūsu īpašumā esošās ierīces konstrukcijas, taču tas neietekmē tās ekspluatāciju.
- Ražotājs saglabā tiesības veikt izmaiņas bez iepriekšēja brīdinājuma.
- Īpaši svarīgas informācijas uzsvēršanai vai svarīgu norāžu apzīmēšanai rokasgrāmatā ir izmantoti turpmāk norādītie simboli.



Bīstami – Uzmanību

Ar šo simbolu apzīmē situācijas, kurās pastāv tūlītējs apdraudējums, kura neņemšana vērā var radīt draudus cilvēku veselībai un drošībai.



Brīdinājums – Ievērojiet piesardzību

Ar šo simbolu apzīmē situācijas, kurās ir jāievēro noteikta kārtība, lai nepieļautu apdraudējumu cilvēku veselībai un drošībai un aizsargātu iekārtu.



Svarīgi

Šis simbols apzīmē īpaši svarīgu tehnisko informāciju, kas obligāti jāņem vērā.

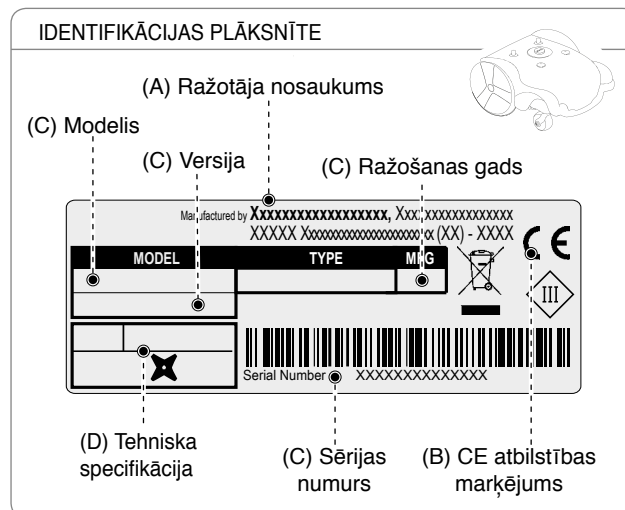
ZIŅAS PAR RAŽOTĀJU UN IEKĀRTU

Iekārtai ir piestiprināta šeit redzamā datu plāksnīte. Tajā ir sniegtas norādes un visa iekārtas drošai ekspluatācijai būtiskā informācija.

Lai saņemtu informāciju par tehniskajām prasībām, lūdzu, sazinieties ar ražotāja tehniskās apkalpošanas centru vai pilnvaroto izplatītāju.

Tehniskās palīdzības saņemšanai ir jāpaziņo tehnisko datu plāksnītē norādītā informācija, aptuvenais ekspluatācijas stundu skaits un konstatētās atteices veids.

- A. Ražotāja nosaukums
- B. CE atbilstības marķējums.
- C. Modelis un modifikācija/sērijas numurs/izgatavošanas gads.
- D. Tehniskie dati: spriegums, strāva, aizsardzības klase, svars, pļaušanas platums.



INFORMĀCIJA PAR DROŠĪBU

Ražotājs ir rūpīgi izvērtējis iespējamus apdraudējumus un riskus cilvēkiem, kas var rasties, strādājot ar iekārtu. Šīs informācijas mērķis ir brīdināt lietotājus par nepieciešamību stingri ievērot piesardzību, lai izvairītos no riskiem.



DROŠĪBAS NOTEIKUMI



ŠĪ IEKĀRTA IR APRĪKOTA AR ASMENI UN NAV ROTAĻLIETA!

- Lūdzu, pirms iekārtas lietošanas uzsākšanas rūpīgi izlasiet šo rokasgrāmatu, jo īpaši drošības norādījumus, un pārliecinieties, ka visas prasības ir pilnībā izprastas. Iekārtu drīkst izmantot tikai ražotāja konkrēti noteiktajiem mērķiem. Rūpīgi ievērojiet ekspluatācijas, tehniskās apkopes un remonta veikšanas norādījumus.
- Robota izmantošanas laikā ir jāpārliecinās, ka tā darba zonā neatrodas nepiederošas personas, jo īpaši bērni, gados veci cilvēki un invalīdi, kā arī mājdzīvnieki. Ja tas nav iespējams, robots ir jāieprogrammē darbam laikā, kad darba zonā neviens neuzturas. Robotu nekādā gadījumā nedrīkst atstāt bez uzraudzības, ja ir zināms, ka darba zonā atrodas mājdzīvnieki, bērni vai citas personas. Ja robota kustības maršrutā parādās cilvēks vai dzīvnieks, nekavējoties apturiet robotu.
- Pārbaudiet robotu, kad tas darbojas jomās, kas atrodas blakus publiskām vai privātām vietām, kuras nav droši nošķirtas.
- Ar šo robotu nedrīkst strādāt bērni un personas ar fiziskiem, maņu vai garīgiem traucējumiem vai nepieredējušas personas, kuras nepārzina iekārtu, izņemot par drošību atbildīgās personas uzraudzībā vai ja ir veikta instruktaža par iekārtas lietošanu. Bērniem nekādā gadījumā nedrīkst ļaut spēlēt ar iekārtu.
- Nedrīkst atļaut izmantot robotu personām, kuras nepārzina tā darbības principus.
- Operatoriem, kuri veic tehniskās apkopes un remonta darbus, ir pilnībā jāpārzina iekārtas tehniskās īpašības un drošības noteikumi. Pirms robota lietošanas uzsākšanas rūpīgi izlasiet lietošanas rokasgrāmatu un pārliecinieties, ka ir izprasti visi norādījumi.
- Ir aizliegts noņemt, atslēgt vai pārbūvēt uzstādītās drošības ierīces. Ražotājs neuzņemas atbildību neoriģinālu rezerves daļu izmantošanas gadījumā. Šīs prasības neievērošana var radīt nopietnu apdraudējumu cilvēku veselībai un drošībai.
- Pārbaudiet, vai zālienā nav nekādu rotaļlietu, darbarīku, koku zaru, apģērbus vai citu priekšmetu, kas var sabojāt asmeņus. Zālienā pamesti priekšmeti var sabojāt arī pašu robotu vai traucēt

tā pareizai darbībai.

- Nevienam nekad nedrīkst ļaut sēdēt uz robota. Nekad nedrīkst celt strādājošu robotu, lai pārbaudītu asmeni vai pārvietotu iekārtu. Zem strādājoša robota nedrīkst likt rokas un kājas.
- Robotu nedrīkst izmantot, kamēr darbojas ūdens smidzinātāju sistēma. Šādā gadījumā robots un ūdens smidzinātāju sistēma ir jāieprogrammē darbam atšķirīgos laikos. Robotu nedrīkst mazgāt ar augstspiediena ūdens strūklu, ne arī daļēji vai pilnībā iemērkāt ūdenī, jo tas nav ūdensizturīgs.
- Pirms lietotājam atļauto regulēšanas vai tehniskās apkopes darbu veikšanas atvienojiet elektrības padevi un iedarbiniet drošības ierīci. Lietojiet ražotāja ieteiktos individuālos aizsardzības līdzekļus, jo īpaši, strādājot ar griezējasmeni, vienmēr ir jālieto aizsargcimdi.
- Tīrīšanu un tehnisko apkopi nedrīkst veikt bez uzraudzības atstāti bērni.
- Robotu nedrīkst lietot, ja ir bojāts griezējasmens. Nomainiet griezējasmeni.
- Robotu nedrīkst lietot, ja ir bojāts augšējais pārsegs. Ja robota mehāniskās daļas ir bojātas, tās ir jānomaina.
- Robotu nedrīkst lietot, ja ir bojāts transformatora elektrības vads. Ja vads ir bojāts, var notikt saskare ar detalām, kas vada elektrisko strāvu. Lai izvairītos no šāda riska, vads ir jānomaina ražotājam, tā tehniskās apkalpošanas centram vai citai personai ar atbilstošu kvalifikāciju.
- Ja darba laikā tiek bojāts strāvas padeves vads, nospiediet STOP pogu un atvienojiet strāvas padeves vadu.
- Regulāri vizuāli pārbaudiet robotu, lai pārliecinātos, ka asmens, stiprinājumu skrūves un griezējaparāts nav nodilis vai bojāts. Pārliedzinieties, vai visi uzgriežņi, bultskrūves un skrūves ir cieši pievilkta, lai robots būtu labā darba stāvoklī.
- Ja robots darba laikā sāk pārmērīgi vibrēt, nospiediet STOP pogu un atvienojiet strāvas padeves vadu.
- Robotu nekad nedrīkst izmantot un uzlādēt tā akumulatoru sprādzienbīstamā un/vai ugunsbīstamā vidē.
- Izmantojiet tikai akumulatora lādētāju un barošanas bloku, kuru iekārtas komplektācijā ir iekļāvis ražotājs. Nepareiza lietošana var izraisīt elektrotraumas, pārkaršanu vai kodīgu šķidrums noplūdi no akumulatora. Jebkāda šķidruma noplūdes gadījumā nomazgājiet akumulatoru ar ūdeni/neitralizējošu līdzekli; ja šķidrums ir iekļuvis acīs, tad ir jāvērsas pie ārsta.

DROŠĪBAS IERĪCES

1. Buferi

Bufera sensors ieslēdzas, ja robots atduras pret cietu par 10 cm (3,94 collas) augstāku priekšmetu, robota kustība attiecīgajā virzienā tiek pārtraukta un tiek ieslēgta atpakaļgaita šķēršļa apbraukšanai.

2. Slīpummērītājs

Ja robots strādā uz nogāzes, kuras slīpums pārsniedz maksimālo robežvērtību, vai apgāžas, griezējasmens tiks apturēts.

3. Avārijas apturēšanas slēdzis

Tas atrodas robota augšdaļā un ir apzīmēts ar vārdu „STOP”, kas ir lielāks nekā pārējie komandu apzīmējumi uz papildtastatūras. Ar šīs pogas nospiešanu jebkurā brīdī iekārtas izmantošanas laikā var apturēt robota zāles plaujmašīnas kustību un asmens griešanos.






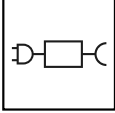
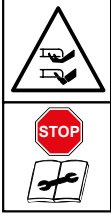
4. Aizsardzība pret strāvas pārslodzi

Katrs motors (asmens un riteņi) darbības laikā tiek nepārtraukti kontrolēts, lai atklātu situācijas, kuru dēļ tie var pārkarst. Ja pārkarsts riteņu motors, robots mēģinās turpināt kustību pretējā virzienā. Ja strāvas pārslodze saglabāsies, robots apstāsies un paziņos par kļūmi. Griezējasmaņa motora pārkaršanas gadījumā ir iespējami divi darbības veidi. Ja rādītāji nepārsniedz pieļaujamo diapazonu, robots veiks manevrēšanu, mēģinot atbrīvot griezējasmeni. Ja virsstrāva ir zemāka par aizsardzības diapazonu, robots pārtrauks darbu un signalizēs par motora kļūmi.

5. Sensors neuztver signālu

Ja netiks uztverts signāls, robots nekavējoties apstāsies.

DROŠĪBAS SIGNĀLI

	<p>Rūpīgi izlasiet lietotāja rokasgrāmatu, lai izprastu apzīmējumu nozīmi pirms mašīnas lietošanas uzsākšanas.</p>		<p>Ievērojiet pietiekami drošu attālumu no mašīnas, kamēr tā darbojas.</p> <p>Pārliecinieties, ka laikā, kad robots strādā, tā darba zonā nav neviena cilvēka (jo īpaši bērnu, gados vecu cilvēku vai invalīdu) un mājdzīvnieku. Iekārtas darbības laikā bērniem, mājdzīvniekiem un citām personām ir jāuzturas drošā attālumā no iekārtas. Šāda riska novēršanai ir ieteicams plānot zāles pļaušanu ar robotu piemērotos laikos.</p>
	<p>Nepieskarieties rotējošam asmenim un nelieciet rokas vai kājas zem mašīnas, kamēr tā darbojas. Pirms jebkādu darbu veikšanas sagaidiet, līdz asmens un kustīgās daļas ir pilnībā apstājušās.</p>		<p>Brīdinājums! Uz mašīnas nedrīkst liet ūdeni tās tīrīšanai vai mazgāšanai.</p> <p>Pārliecinieties, ka laikā, kad robots strādā, tā darba zonā nav neviena cilvēka (jo īpaši bērnu, gados vecu cilvēku vai invalīdu) un mājdzīvnieku. Iekārtas darbības laikā bērniem un citām personām, kā arī mājdzīvniekiem ir jāuzturas drošā attālumā no iekārtas. Šāda riska novēršanai ieteicams plānot zāles pļaušanu ar robotu piemērotos laikos.</p>
	<p>Mašīna nav paredzēta braukšanai.</p>		<p>Lietojiet robotu tikai ar instrukcijā norādītajiem strāvas padeves avotiem.</p>
	<p>Iedarbiniet drošības ierīci pirms darba ar mašīnu vai pirms tās pacelšanas.</p>		

TEHNISKIE RAKSTURLIELUMI

Apraksts		Modelis		
		7250DE0	7250EL0	8250ES0
Maksimālā ieteicamā pļaujamā platība				
Darba veiktspēja (-20%(*))	m ² (sq ')	2600 (27976')	3200 (34432 ')	5000 (53800 ')
Raksturlielumi				
Izmēri (W x H x D)	mm	890x440x700		
Robota svars (ar akumulatoru)	kg	15,3		16,2
Pļaušanas augstums (Min-Maks.)	mm (")	25-70 (0,99 - 2,76")		
Asmens diametrs	mm (")	290 (11,42 ")		
Motors		bezglīšu		
Asmens ātrums	apgr./min	3000 apkope		
Kustības ātrums	Metri / Minūtē	30 (98,43 ')		
Maks. ieteicamais slīpums (*)	%	45% atļauts, atkarībā no zāliena īpatnībām un uzstādītajām palīgierīcēm. 35% maks. atļautais un ieteicamais slīpums. 20% ārējās robežas vai perimetra vada tuvumā.		
Apkārtējā darba temperatūra	Maks. °C	ROBOTS: -10°(14 F.) (Min) +50° (122 F.) (Maks.) UZLĀDES STACIJA: -10°(14 F.) (Min) +45° (113 F.) (Maks.) AKUMULATORA LĀDĒTĀJS: -10°(14 F.) (Min) +40° (104 F.) (Maks.)		
Mērītais trokšņa skaļuma līmenis	dB(A)	66		
Ūdensizturības klase	IP	IP44		
Elektrotehniskie raksturlielumi				
Barošanas bloks (litija akumulatoram)		Mean Well ELG-150-30ZCTE Ieejas jauda: 100 - 240 V~; 2 A; 50/60 Hz; Class 1 Izejas jauda: 29.4 V ===; 5.0 A	Mean Well PB-360P-24KF Ieejas jauda: 100-120 V~; 7 A; 200-240 V~; 3 A; 50/60Hz; Class 1 Izejas jauda: 29.4 V ===; 12.5 A	
Akumulatora un uzlādējamo bateriju tips				
Atkārtoti uzlādējama litija jonu baterija (nomināls spriegums)		25.9V 1x7.5Ah		25.9V 2x7.5Ah
Akumulatora lādētājs		29.4 Vcc - 5.0 A		29,4 Vcc - 12.5 A
Vidējais uzlādes laiks	hh:mm	2:30		3:00
Vidējais pļaušanas ilgums pēc pilna atkārtotas uzlādes cikla (*)	hh:mm	3:30		7:00

(*) Atkarībā no zālaugu stāvokļa un zāliena virsmas.

Aprīkojums/piederumi/funkcijas			
Apstrādājamo zonu skaits kopā ar galveno zonu		8	
Lietus sensors		Standarta	
Eco Režīms -pašprogrammējams (patentēts)		Standarta	
Savienojuma modulis (GPS, GPRS)		nav pieejams	Standarta
Atgriešanās uzlādes stacijā veids		"V-Meter" - "sekot perimetra vadam"	
Perimetra vada maksimālais garums (aptuvena vērtība, kas aprēķināta uz pareizas formas perimetra pamata)	m (')	1000 (3280 ')	

(*) Atkarībā no zālaugu stāvokļa un zāliena virsmas.

VISPĀRĪGS IEKĀRTAS APRAKSTS

Iekārta ir robots, kas ir konstruēts un veidots automātiskai zāles pļaušanai piemājas dārzos un zālienos jebkurā diennaktī laikā. Tas ir neliels, kompakts, kluss un viegli transportējams.

Atkarībā no apļaujamas platības īpatnībām robotu var ieprogrammēt darbam vairāk nekā vienā zonā: galvenajā zonā un papildu zonās (atbilstoši dažādu modeļu tehniskajām īpatnībām).

Darba laikā robots veic pļaušanu ar perimetra vadu iezīmētajā platībā.

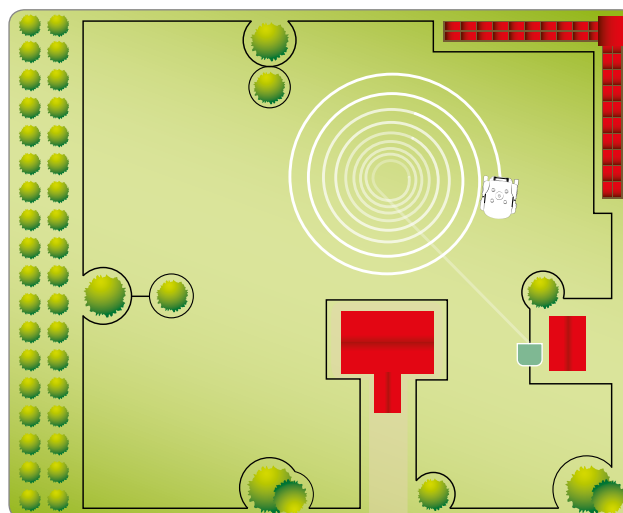
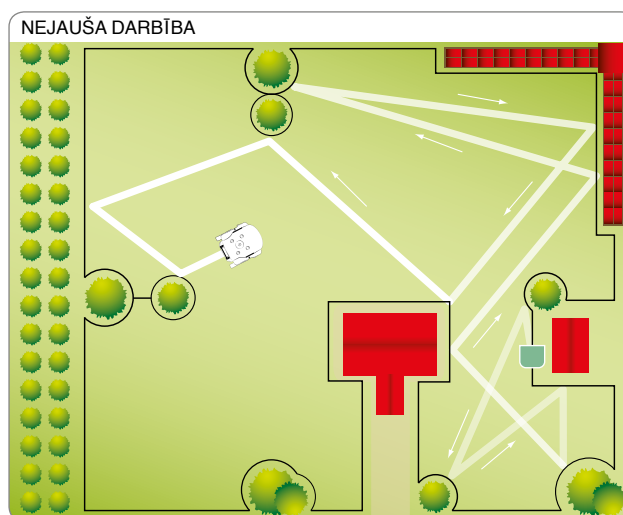
Kad robots uztver perimetra vadu vai atduras pret šķērslī, tas maina kustības virzienu saskaņā ar nejaušības principu un atsāk kustību jaunā virzienā.

Atbilstoši darbības nejaušības principam robots automātiski nopļauj visu iezīmēto zāliena platību (skatīt attēlu).

Robots spēj atpazīt vietas dārzā ar augstāku un/vai biežāku zāles segu un nepieciešamības gadījumā automātiski ieslēgt spirālveida kustību, lai pilnībā nopļautu zāli. Spirālveida kustību var arī ieslēgt, nospiežot pogu „ENTER” („IEVADE”), kamēr robots pļauj zāli.

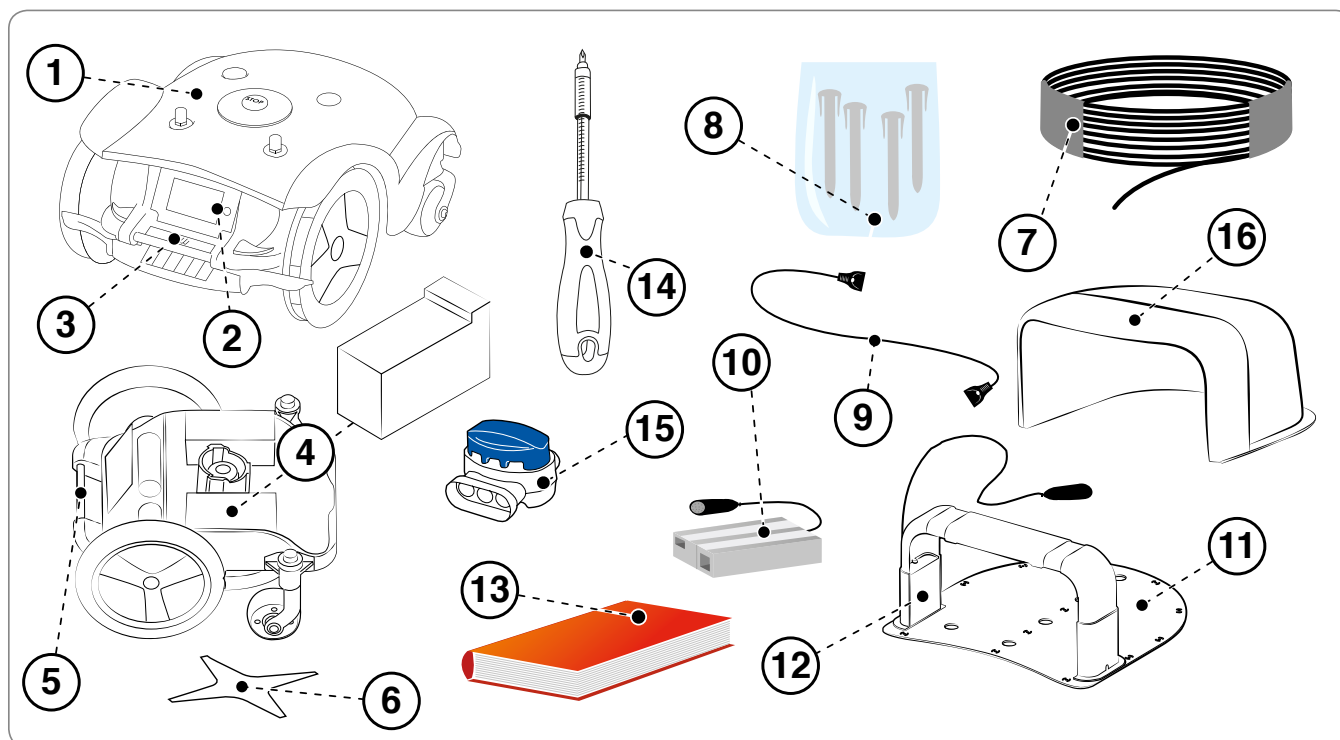
Zāliena platība, kuru robots spēj nopļaut, ir atkarīga no vairākiem faktoriem:

- robota modelis un uzstādīto akumulatoru tips;
- teritorijas īpatnības (līkumainas robežas, nelīdzens reljefs, atsevišķos nogabalos sadalītas teritorijas utt.);
- zāliena īpatnības (zālaugu veids un augstums, mitruma koncentrācija utt.);
- asmens stāvoklis (asums, aplikumu un nosēdumu esamība uz tā utt.).



GALVENĀS DAĻAS

MODELIS		7250DE0		7250EL0		8250ES0	
Versija		A	B	A	B	A	B
①	Robots	✓	✓	✓	✓	✓	✓
②	Vadības tastatūra	✓	✓	✓	✓	✓	✓
③	Lietus sensors	✓	✓	✓	✓	✓	✓
④	Akumulators	✓	✓	✓	✓	✓	✓
⑤	Rokturis	✓	✓	✓	✓	✓	✓
⑥	Asmens	✓	✓	✓	✓	✓	✓
⑦	Perimetra vada spole	0	0	0	0	0	0
⑧	Mietiņi	20	20	20	20	20	20
⑨	Elektrības vads barošanas blokam	✓	✓	✓	✓	✓	✓
⑩	Barošanas bloks	✓	✓	✓	✓	✓	✓
⑪	Uzlādes stacija	✓	✓	✓	✓	✓	✓
⑫	Raidītājs	✓	✓	✓	✓	✓	✓
⑬	Lietotāja rokasgrāmata	✓	✓	✓	✓	✓	✓
⑭	Atslēga pļaušanas augstuma regulēšanai	✓	✓	✓	✓	✓	✓
⑮	Perimetra vada savienojums	-	-	-	-	-	-
⑯	Lādētāja pārsegs	-	-	-	✓	-	✓



Iekārtu piegādā atbilstošā iepakojumā. Izsaīņošanas laikā uzmanīgi izņemiet iekārtas daļas un pārbaudiet, vai tās nav bojātas.



Brīdinājums – ievērojiet piesardzību!

Plastmasas iesaiņojums un plastmasas kastes ir jāglabā zīdaiņiem un bērniem nepieejamā vietā – pastāv nosmakšanas risks!



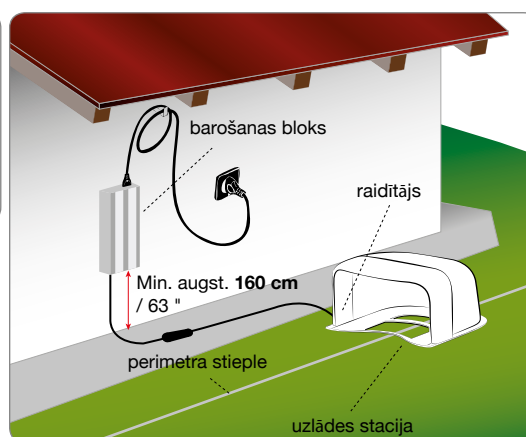
Svarīgi!

Saglabājiet iepakojuma materiālus.

SISTĒMAS UZSTĀDĪŠANAS PLĀNOŠANA

Robotu nav sarežģīti uzstādīt, taču pirms tam jāveic neliela plānošana, lai atrastu labāko vietu uzlādes stacijas, barošanas bloka novietošanai, kā arī perimetra vada izvietojumam.

- Uzlādes stacija jānovieto zāliena malā, vēlams to uzstādīt vietā ar lielu laukumu, no kuras ir viegli piekļūt pārējai zāliena teritorijai. Vieta, kur ir novietota uzlādes stacija, turpmāk tekstā ir apzīmēta kā „galvenā zona”.



Brīdinājums – ievērojiet piesardzību!

Barošanas bloks ir jānovieto bērniem neaizsniēdamā vietā. Piemēram, vairāk nekā 160 cm augstumā.



Brīdinājums – ievērojiet piesardzību!

Barošanas blokam drīkst piekļūt tikai personas, kurām tas ir atļauts.



Brīdinājums – ievērojiet piesardzību!

Lai iekārtu varētu pieslēgt elektrībai, uzstādīšanas vietas tuvumā ir jābūt elektrības rozetei. Pārliedzinieties, ka pieslēgums elektroīklam atbilst piemērojamo normatīvo aktu prasībām. Darba drošības labad pārliedzinieties, ka elektrosistēma, kurai ir pieslēgts barošanas bloks, ir aprīkota ar darba kārtībā esošu zemējumu. Elektroapgādes ķēdei ir jābūt aizsargātai ar diferenciālās strāvas aizsardzības automātu, kura atslēgšanas strāva nav lielāka par 30 mA.



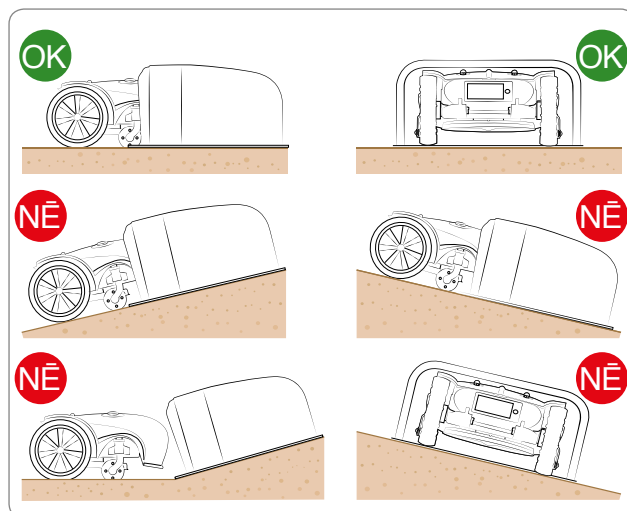
Svarīgi!

Bloku ir ieteicams uzstādīt aizsliēdzamā elektroinstalācijas skapī (kas ir paredzēts lietošanai ārpus telpām vai telpās) ar labu ventilāciju, kas nodrošina pareizu gaisa cirkulāciju.

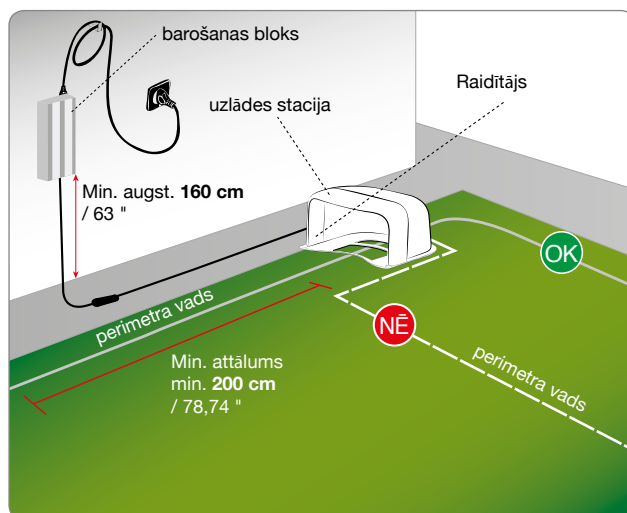
- Robotam ir jāspēj viegli atrast uzlādes staciju darba cikla beigās, kas ir arī sākuma punkts jaunam darba ciklam un citu darba zonu sasniegšanai, kuras turpmāk ir apzīmētas kā „papildu zonas”.
- Uzlādes stacijas uzstādīšanā jāievēro šādi principi:
 - līdzena virsma;
 - blīva un stabila virsma ar labu drenāžas spēju;
 - vēlams, lai tā atrastos plašākajā zāliena daļā;
 - ja ir uzstādīti ūdens smidzinātāji, jāpārliedzinās, ka ūdens izsmidzināšanas sprauslas nav vērstas pret uzlādes stacijas iekšpusi;
 - jāpārliedzinās, ka uzlādes stacijas ieeja ir novietota tā, kā redzams attēlā, lai robots varētu tajā iekļūt, sekojot perimetra vadam pulksteņrādītāja virzienā;
 - pirms uzlādes stacijas ir jābūt 200 cm lielai taisnai platībai;
 - zālienu norobežojoši metāla stieņi vai margas blakus stacijai var radīt signāla traucējumus. Šādā gadījumā stacija jānovieto citā dārza pusē vai drošā attālumā no metāla šķēršļa. Ja vēlaties saņemt plašāku informāciju, lūdzu, sazinieties ar ražotāja tehniskās apkalpošanas centru vai pilnvaroto izplatītāju.
- Uzlādes stacija ir kārtīgi jānostiprina uz zemes. Lai nepieļautu neliela paaugstinājuma veidošanos uzlādes stacijas priekšā, pie tās ieejas jānovieto mazs mākslīgā mauriņa gabals. Cits risinājums ir noņemt daļu no zālaugu segas un uzstādīt uzlādes

staciju vienā līmenī ar zāli.

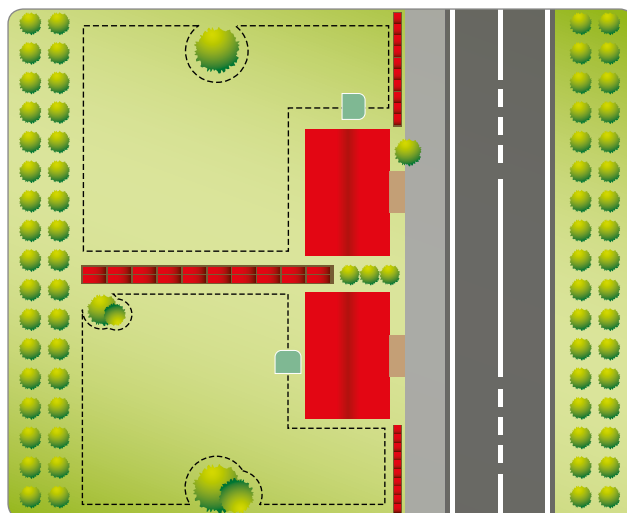
- Uzlādes staciju ar barošanas bloku savieno elektrības vads, tā savienojuma ar uzlādes staciju līnijai ir jāatrodas ārpus applaujāmās platības
- Uzstādot barošanas bloku, ir jāievēro šādi noteikumi:
 - tas jāuzstāda labi vēdināmā vietā, kas ir aizsargāta pret atmosfēras nokrišņiem un tiešiem saules stariem;
 - to vēlams uzstādīt mājā, garāžā vai šķūnītī;
 - ja tas ir uzstādīts ārpus telpām, tad robotam jānodrošina aizsardzība pret tiešiem saules stariem un ūdeni. Tas nozīmē, ka bloks jāievieto vēdināmā kastē. Tas nedrīkst tiešā veidā saskarties ar augsni vai mitru vidi;
 - as ir jānovieto ārpus zāliena, nevis tā iekšpusē;
 - iztaisnojiet elektrības vada lieko posmu no uzlādes stacijas līdz barošanas blokam. Elektrības vadu nedrīkst saīsināt vai pagarināt.



- Vada ienākošajam posmam ir jābūt taisnam un novietotam perpendikulāri uzlādes stacijai vismaz 200 cm (78,74 collu) garumā, un izejošais posms jānovieto no uzlādes stacijas aizejošā virzienā. Tas nodrošinās robota pareizu atgriešanos.



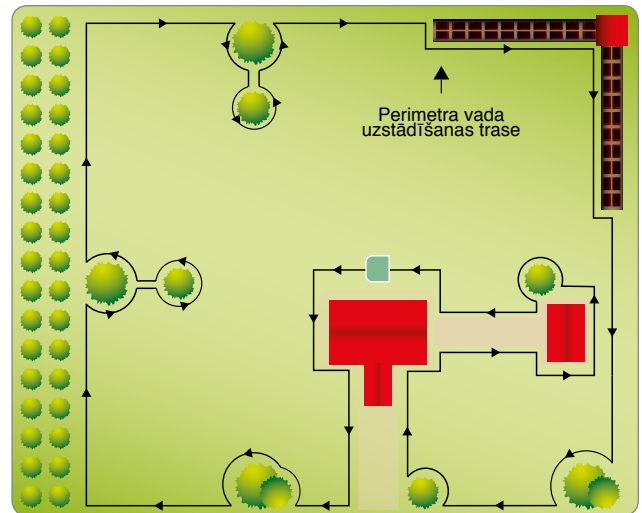
Ja robots ir novietots darbam teritorijā, kurā strādā vēl viens robots (ko izgatavojis tas pats vai cits ražotājs), tad robota uztvērējs un raidītājs ir jāiestata tādā veidā, lai abu robotu sakaru frekvences savstarpēji nepārklātos. Šādā gadījumā ir jāsaazinās ar tuvāko klientu apkalpošanas centru.



PERIMETRA VADA UZSTĀDĪŠANA

Pirms perimetra vada uzstādīšanas ir jāpārbauda visa zāliena virsma. Perimetra vada uzstādīšanas laikā jāveic nepieciešamie zālainās virsmas sagatavošanas darbi, lai robots darbotos pareizi.

1. Izvērtējiet labāko atgriešanās uz uzlādes staciju veidu saskaņā ar nodaļu „ATGRIEŠANĀS UZ UZLĀDES STACIJU VEIDS” sniegtajiem norādījumiem.
2. Izvērtējiet, vai perimetra vads ir jāizvieto saskaņā ar īpašiem nosacījumiem atbilstoši norādījumiem, kas sniegti nodaļā „ROBOTA ĀTRAS ATGRIEŠANĀS UZLĀDES STACIJĀ IESTATĪŠANA”.
3. Darba zonu sagatavošana un norobežošana.
4. Perimetra vada uzstādīšana.
5. Uzlādes stacijas un barošanas bloka uzstādīšana Uzstādot perimetru vadu, jāievēro uzstādīšanas virziens (pulksteņrādītāju kustības virzienā) un puķudobju apbraukšanas virziens (pretēji pulksteņrādītāju kustības virzienam), kā redzams attēlā.

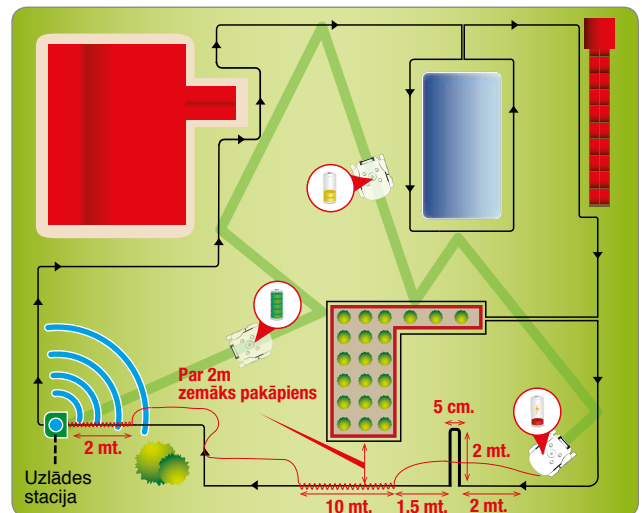


ATGRIEŠANĀS UZ UZLĀDES STACIJU VEIDS

Robots var atgriezties uz uzlādes staciju divos dažādos veidos atkarībā no tā, kas ir iestatīts lietotāja izvēlnes laukā „Settings – Re-entry to Base” („Iestatījumi”: „Atgriešanās bāzes stacijā”). Metode „On the Wire” („vada signāla uztveršana”) ir jāizmanto tikai tad, ja dārzā un perimetra vada tuvumā (divu metru robežās) atrodas daudzi šķēršļi. Visos pārējos gadījumos labāk izmantot metodi „V-Meter”, lai robots varētu visātrāk atgriezties uzlādes stacijā.

Vada signāla uztveršanas režīms („**Sekot vadam**”). Šajā atgriešanās uz uzlādes staciju režīmā robots pārvietosies gar perimetra vadu, riteņiem atrodoties vienā vai otrā vada pusē. Ja ir iestatīts šis atgriešanās uzlādes stacijā veids, tad nav nepieciešams izveidot turpmāk aprakstīto atsaukšanas punktu uz vada („Recall on Wire”).

“**V-Meter**”. (Tikai dažiem modeļiem, skatīt nodaļu „Tehniskie raksturlielumi”). Ja ir izvēlēts šis atgriešanās uz uzlādes staciju veids, robots pārvietosies gar perimetra vadu apmēram dažu centimetru līdz viena metra attālumā, saskaroties ar izliektajiem posmiem, līdz tiks atpazīts uzlādes stacijas pārraidītais signāls, pēc kura robots noteiks vada atrašanās vietu un pareizi iekļūs uzlādes stacijā.



Ja pārejas ir šauras vai ir izveidota ātras atgriešanās uzlādes stacijā virziena norāde, vads ir jāuzstāda īpašā veidā, izveidojot uz tā atsaukšanas punktu.

Tiklīdz būs atpazīts atsaukšanas punkts, robots mazā ātrumā un ar lielāku precizitāti virzīsies gar perimetra vadu apmēram 10 metrus). Tas atkal pārslēgsies uz „V-Meter” atgriešanās režīmu, ja netiks atrasts ātras atgriešanās maršruts vai uzlādes stacija.

Atsaukšanas punkta izveidošanas kārtība ir šāda:

- atsaukšanas punkts ir vada posms, kura garums ir apmēram 2 m un atstatums starp abiem vadiem ir 5 cm;
- atsaukšanas punktam jāatrodas 2 m (6,6 pēdu) attālumā pirms jebkādam šaurām pārejām;
- atsaukšanas punkts jāizveido posmā, kas atrodas ātrās atgriešanās maršruta priekšā.

NB: ja robots neatradīs uzlādes staciju noteiktā laikposmā, tas atsāks kustību gar perimetra vadu tā signāla uztveršanas režīmā.

ROBOTA ĀTRAS ATGRIEŠANĀS UZLĀDES STACIJĀ IESTATĪŠANA

(Tikai dažiem modeļiem, skatīt nodaļu „Tehniskie raksturojumi”). Ātras atgriešanās nodrošināšanai perimetra vads jāuzstāda īpašā veidā, lai robots varētu saīsināt atgriešanās uz uzlādes staciju maršrutu. Šāda perimetra vada uzstādīšanas īpašā kārtībā ir jāievēro tikai dārzos, kuros ātra atgriešanās ievērojami saīsinā maršrutu un kuros perimetrs ir garāks par 200 metriem.

Ātras atgriešanās punkta izveidei perimetra vads uz zemes jānovieto tādā veidā, lai izveidotu trīsstūri, kura viena mala ir 50 cm gara, bet pārējās divas ir 40 cm gara katra, kā redzams attēlā.

Robotam virzoties atpakaļ uz uzlādes staciju ar diviem riteņiem vienā vai otrā vada pusē, tas uztvers šo trīsstūri un apturēs kustību. Pēc tam tas pagriezīsies apmēram par 90° virzienā uz dārza iekšpusi un sāks kustību jaunā virzienā, līdz atdursies pret perimetra vadu pretējā pusē.

Ātras atgriešanās atzīme uz vada ir jāizveido vietā, kur stacijas priekšā ir vismaz 200 cm garš taisns vada posms un vismaz 150 cm garš taisns vada posms aiz stacijas.

Neuzstādiet vadu gar taisnu posmu tieši uzlādes stacijas priekšā vai blakus šķēršļiem. Pārliecinieties, ka atgriešanās maršrutā nav nekādu šķēršļu, kas varētu kavēt ātru atgriešanos.

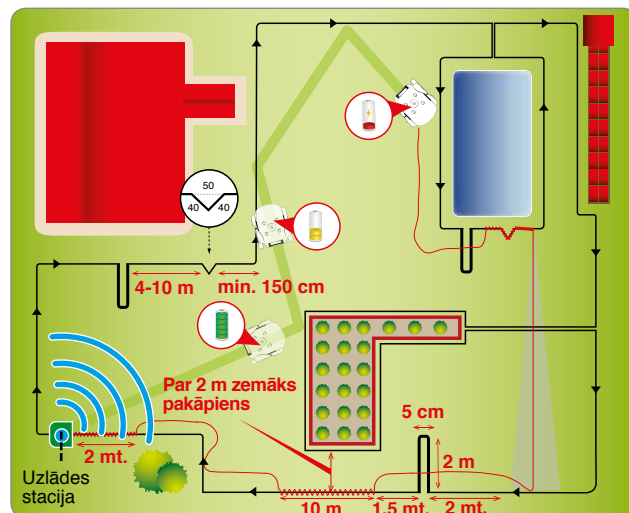
Neuzstādiet vadu līdzās pārāk lielai nogāzei, lai robots varētu viegli to atpazīt. Maksimālais slīpums ir atkarīgs no zāliena stāvokļa. Tam nevajadzētu pārsniegt apmēram 20%.



Svarīgi

Ja robota ātras atgriešanās trase būs izveidota nepareizi, robots nevarēs ātri atgriezties uzlādes stacijā. Robotam pārvietojoties gar perimetru uz papildu zonu, tas var neuztvert iestatīto ātras atgriešanās punktu.

Attēlā ir sniegti daži noderīgi ieteikumi par ātras atgriešanās pareizu iestatīšanu robotam.



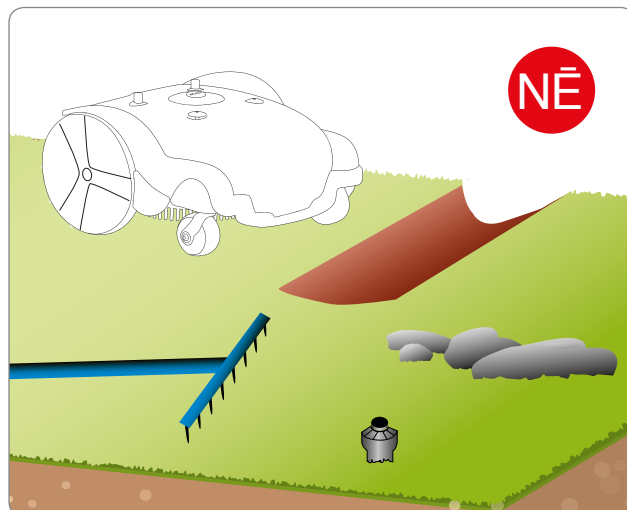
Zāliena sagatavošana pļaušanai

1. Pārbaudiet, vai nopļaujamais zāliens ir līdzens un tajā nav bedru, akmeņu vai citu šķēršļu. Ja nepieciešams, sagatavojiet zālienu, aizberot bedres un novācot visus šķēršļus. Ja dažus šķēršļus nav iespējams aizvākt, šādas zonas ir pienācīgi jāiezīmē ar perimetra vadu.
2. Robots var nopļaut platības darba zonas iekšpusē, kuru maksimālais slīpums ir 45% (45 cm uz nogāzi viena metra garumā), ja vien zāliens ir sauss un ar taisnām robežām, bez riteņu izslīdēšanas riska atkarībā no uzstādītajām palīgierīcēm. Visos pārējos gadījumos ir jāievēro 35% slīpuma robežvērtība.

Perimetra vads ir jāuzstāda uz zemes pamatnes, kuras slīpums nav lielāks par 20% (20 cm uz nogāzi viena metra garumā), ņemot vērā, ka robotam atceļā uz uzlādes staciju ir nepieciešama lielāka riteņu saķere ar virsmu. Tāpēc ir nepieciešams rūpīgi pārbaudīt zāliena stāvokli un ievērot ierobežojumus. Ja perimetra vads ir uzstādīts slīpumā, kas ir lielāks par 20%, robots var no tā noslīdēt, pārvietoties ātrāk, nespējot izbraukt cauri šaurām ejām un atpazīt iestatītos ātrās atgriešanās punktus. Slīpums nedrīkst palielināties vismaz 35 cm platā zonā perimetra vada iekšpusē vai ārpusē.

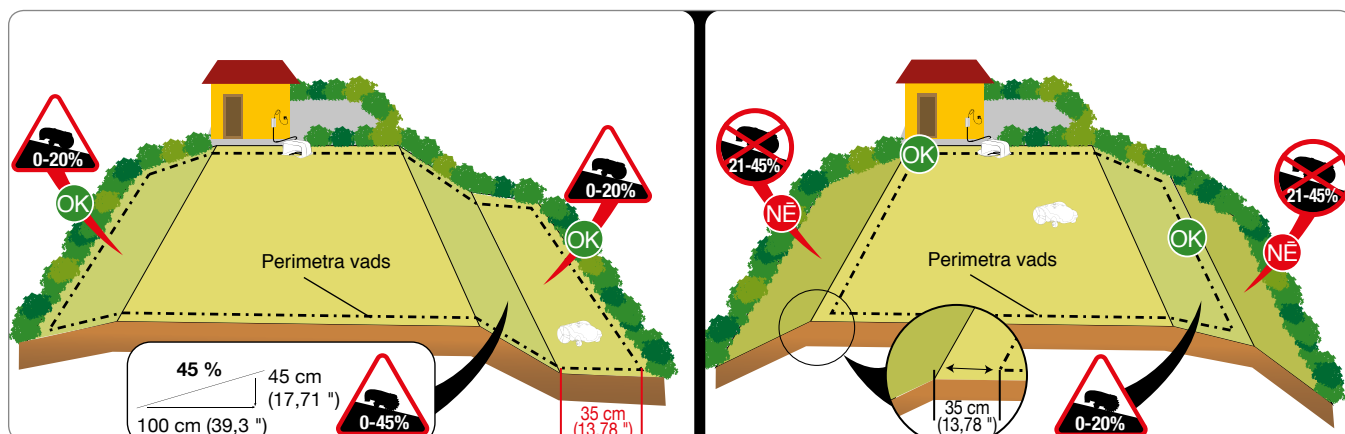
Ja šie norādījumi nav ievēroti, robota riteņi, tam strādājot uz slīpām virsmām un saskaroties ar vadu, var saslīdēt un robots var izbraukt no darba zonas.

Ja uz nogāzēm, kuras atbilst iepriekšminētajiem ierobežojumiem, ir jebkādi šķēršļi, virsma ir jāizlīdzina vismaz 35 cm garumā augšupejošā virzienā aiz šķēršļa, lai samazinātu slīpumu.



Svarīgi

Robotu nevar izmantot tādu platību apļaušanai, kurās slīpums ir lielāks par pieļaujamo. Šādā gadījumā perimetra vads jāuzstāda pirms slīpā nogabala, nodalot to no apļaujamās platības.



Darba zonas robežu iezīmēšana

3. Pārbaudiet visu zāliena virsmu un novērtējiet, vai ir nepieciešams to sadalīt atsevišķās darba zonās atbilstoši turpmāk izklāstītajiem noteikumiem. Lai atvieglotu perimetra vada uzstādīšanu, pirms tās jāpārbauda visa uzstādīšanas trase. Attēlā ir redzams zāliens ar perimetra vada uzstādīšanas trasi.

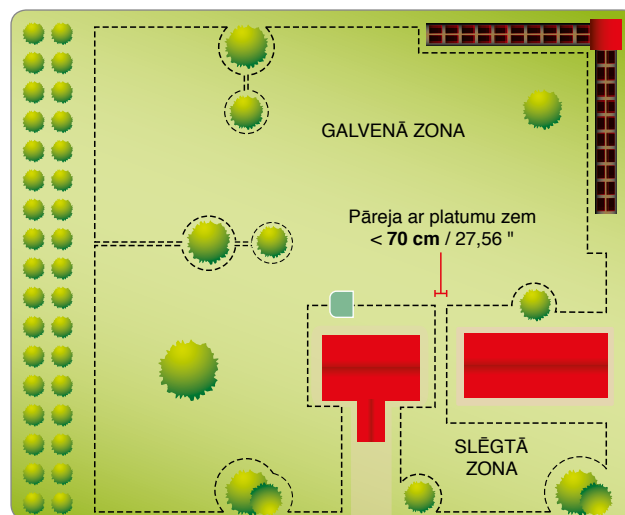
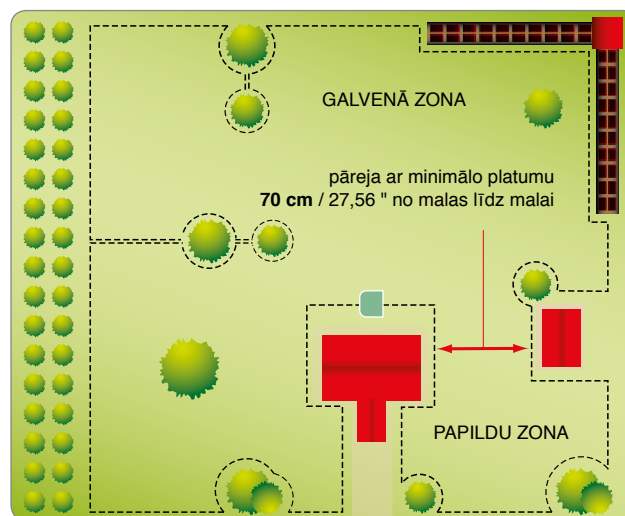
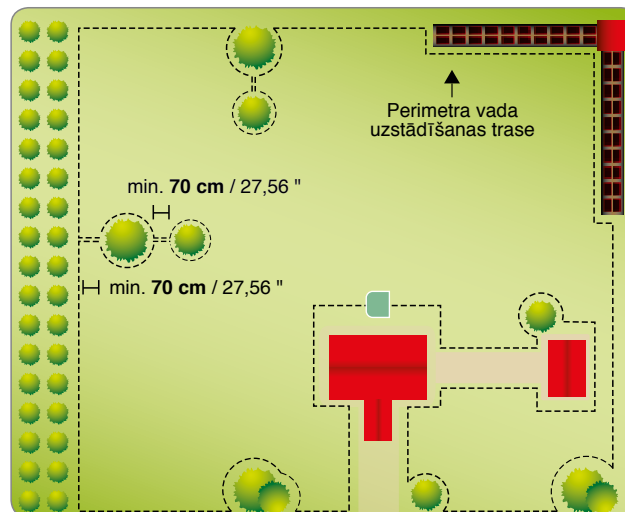
Uzstādīšanas laikā ir nepieciešams apzināt iespējamās papildu zonas un slēgtās zonas. Papildu zona ir zāliena daļa, kuru ar galveno zonu savieno pāreja, kurā robotam ir grūti iekļūt tam raksturīgā pārvietošanās veida dēļ. Iekļūšanu zonā nedrīkst traucēt nekādi pacēlumi vai ieplakas, kuras ir lielākas, nekā pieļaujams. Tas, vai zona ir uzskatāma par papildu zonu, ir atkarīgs arī no galvenās zonas lieluma. Jo lielāka ir galvenā zona, jo sarežģītāk būs iekļūt šaurās pārejās. Kopumā par papildu zonu uzskata pāreju, kura ir šaurāka par 200 cm. Pieļaujamo papildu zonu skaits ir atkarīgs no modeļa tehniskajām īpašībām (skatīt nodaļu „Tehniskie raksturlielumi”).

Minimālais pārejas platums starp perimetra vada abās pusēs ir **70 cm**. Perimetra vads ir jāuzstāda noteiktā atstatumā (kā ir norādīts turpmāk) no jebkādiem objektiem ārpus zāliena, un tas nozīmē, ka nepieciešamajam pārejas lielumam ir jābūt **140 cm**, ja abās pusēs atrodas siena vai dzīvžogs.

Ja pāreja ir ļoti gara, platumam starp abās pusēs esošo perimetra vadu ir jābūt lielākam par **70 cm**.

Programmēšanas laikā papildu zonu lielums ir jāiestata kā procentuāla daļa no zāliena, tāpat arī jāizvēlas ātrākais to sasniegšanas veids (pulksteņrādītāju kustības virzienā vai pretēji tam), kā arī papildu zonas sasniegšanai nepieciešamais vada metru skaits. Skatīt nodaļu „Programmēšanas režīms”.

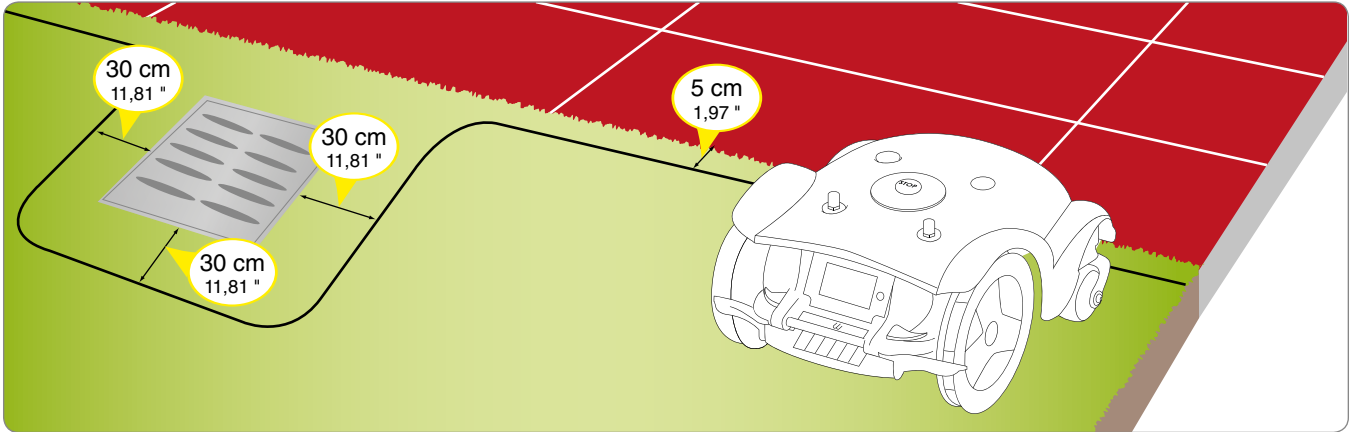
Ja nav ievērotas iepriekšminētās minimālās prasības, t. i., ja attiecīgo zonu atdala pacēlums vai ieplaka, kuru robots nevar pārvarēt, vai pāreja (eja) ir šaurāka par **70 cm** starp abās pusēs esošo perimetra vadu, tad konkrēto zāliena zonu uzskata par „Slēgtu zonu”. „Slēgtās zonas” atzīmēšanai izejošais un ienākošais perimetra vads ir jāuzstāda tajā pašā trasē ne vairāk kā **1 cm** atstatumā viens no otra. Šādā gadījumā robots nespēs patstāvīgi iekļūt šajā zonā un attiecībā uz to ir jāievēro īpaša kārtība, kas aprakstīta nodaļā „Darba organizēšana slēgtajās zonās”. Slēgtās zonas samazina platības kvadrātmetrus, kurus robots var nopļaut patstāvīgi.



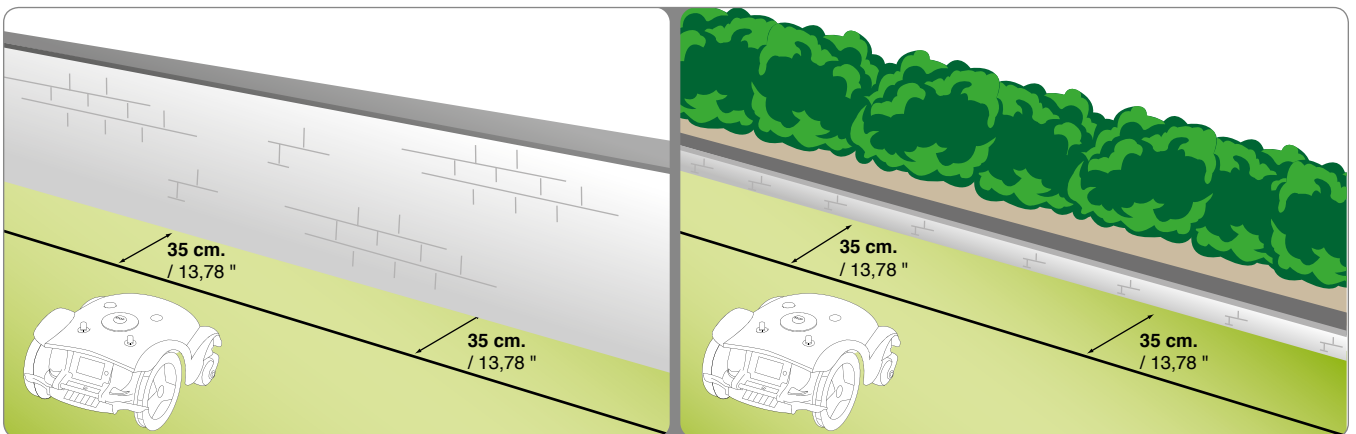
4. Ja darba zonas iekšpusē vai ārpusē atrodas ietve vai brauktuve, kas ir vienā līmenī ar zālienu, perimetra vads jāuzstāda 5 cm attālumā no ietves malas. Robots izbrauks mazliet ārpus zālienu un nopļaus visu zāli. Ja ietve ir izgatavota no metāla vai ja teritorijā ir kanalizācijas lūka, dušas ūdeņu uztvērējs vai elektriskie vadi, perimetra vads ir jāuzstāda vismaz 30 cm attālumā no metāla priekšmetiem, lai tie neradītu traucējumus robota darbībai un perimetra vada signālam.

i Svarīgi

Attēlā ir sniegti darba zonas iekšpusē un ārpusē esošu objektu piemēri un norādīti attālumi, kas jāievēro, lai pareizi uzstādītu perimetra vadu. Iezīmējiet no dzelzs vai citiem metāliem izgatavotu priekšmetu (noteku lūku, elektrības pieslēgumu utt.) robežas, lai novērstu perimetra vada signāla traucējumus.

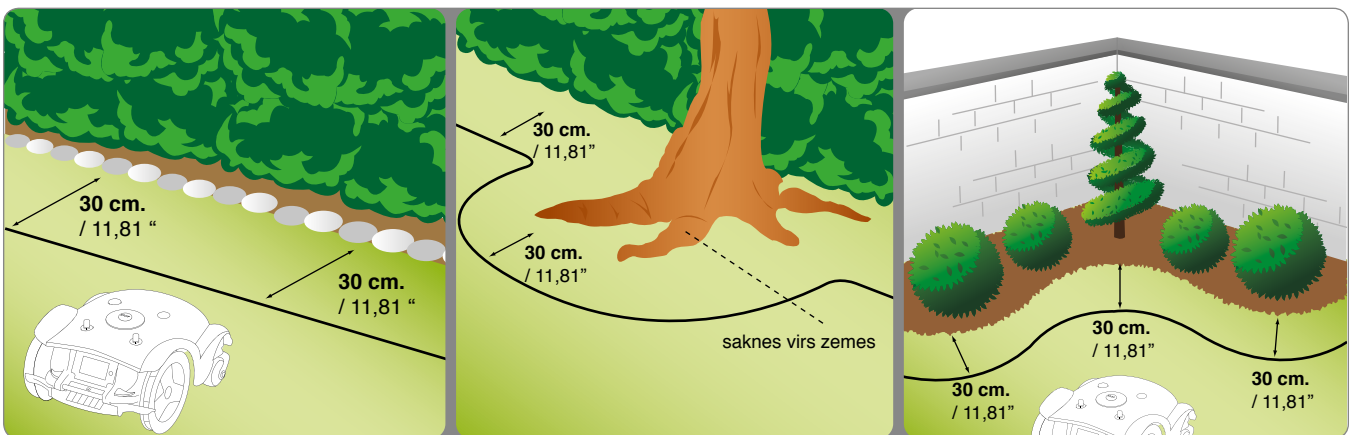


Ja darba zonas iekšpusē vai ārpusē atrodas šķērslis, piemēram, ietves mala vai siena, perimetra vads jāuzstāda vismaz 35 cm attālumā no šķēršļa. Ja nevēlaties, lai robots ietriektos šķērslī, tad ir jāpalielina attālums starp perimetra vadu un šķērslī, uzstādot perimetra vadu vismaz 40 cm attālumā no tā. Zāli pie norobežotās darba zonas malas un ārpus tās var nopļaut ar zāles trimeri vai krūmgriezi.



Ja darba zonas iekšpusē vai ārpusē ir puķudobe, dzīvžogs, augi ar izvirzītām saknēm, mazi grāvīši (2-3 cm lieli) vai 2-3 cm augstas apmales, perimetra vads ir jāuzstāda vismaz 30 cm attālumā no šķēršļa, lai nepieļautu bojājumu nodarīšanu robotam vai šķērslim.

Pārējo zāli darba zonas iekšpusē var nopļaut un nolīdzināt ar zāles trimeri vai krūmgriezi.

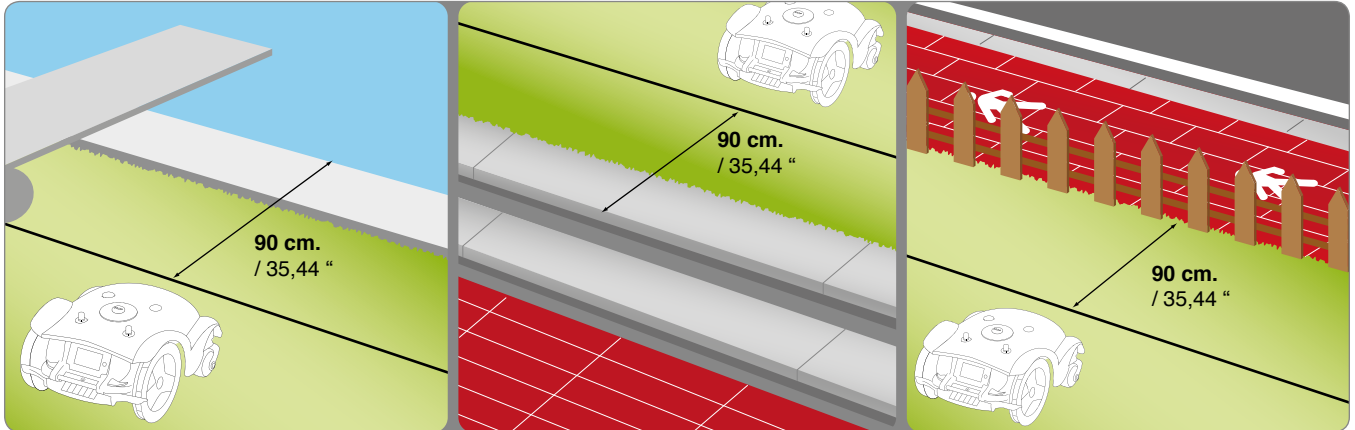


Ja darba zonas iekšpusē vai ārpusē ir peldbaseins, dīķis, krauja, grāvis, pakāpieni vai koplietošanas ceļi, kas nav norobežoti ar viegli šķērsojamu žogu vai sienu, perimetra vads ir jāuzstāda vismaz 90 cm attālumā no to malas. Lai perimetra vadu varētu uzstādīt iespējami tuvu applaujamās platības malai, ieteicams ierīkot grūti šķērsojamu žogu, ja šāda platība atrodas blakus koplietošanas zonām, vai vismaz 15 cm augstu žogu visos pārējos gadījumos. Šādā gadījumā perimetra vadu būs iespējams uzstādīt iepriekšējos punktus minētajos attālumos.



Svarīgi

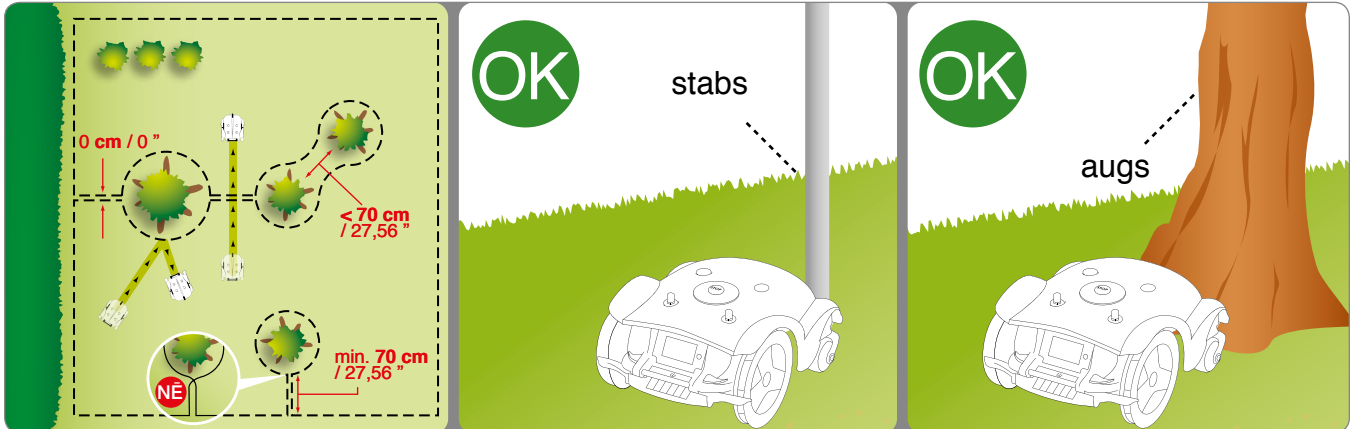
Rūpīgi ievērojiet rokasgrāmatā minētos attālumus un slīpuma robežvērtības, lai nodrošinātu robota pareizu uzstādīšanu un darbību. Nogāzu vai slidenas zemes gadījumā attālums ir jāpalielina par vismaz 30 cm.



Darba zonā esošie šķēršļi, kas ir izturīgi pret triecieniem, piemēram, koki, krūmi vai mieti bez asām malām, nav jānorobežo. Robots atdursies pret šķērslī un mainīs kustības virzienu. Tomēr, ja nevēlaties, lai robots atdurtos pret šķēršļiem, un vēlaties nodrošināt drošu un kļušu darbību, tad visi nekustīgie šķēršļi ir jānorobežo. Ieslīpi šķēršļi, piemēram, puķu podi, akmeņi vai koki ar saknēm virs zemes, ir jānorobežo, lai aizsargātu griezējamos un pašus šķēršļus.

Lai iezīmētu šķēršļa robežu, iezīmēšana jāsāk ar šķērslim tuvāko perimetra ārējo punktu, uzstādot perimetra vadu šķēršļa virzienā, apkārt tam un pēc tam novietojot vadu pretējā virzienā tieši blakus šķēršļa virzienā vērstajai līnijai, precīzi ievērojot iepriekšējos punktus minētos attālumus. Šķēršļa virzienā un pretējā virzienā vērstais vads jānostiprina uz viena un tā paša mietiņa, lai robots varētu pārvietoties gar perimetra vadu.

Lai robots darbotos pareizi, pārklāšanās posma minimālajam garumam ir jābūt 70 cm, lai robots varētu pārvietoties sistemātiski.



LV

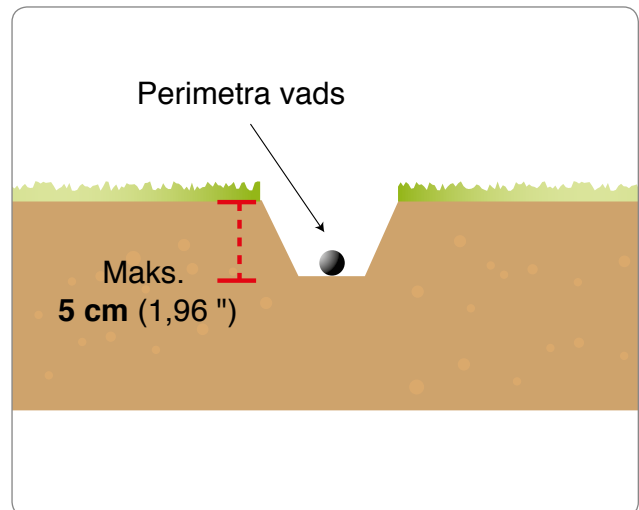
PERIMETRA VADA UZSTĀDĪŠANA

Perimetra vadu var ierakt zemē vai novietot virs tās. Ja Jums ir vadu līniju iekļāšanas mašīna, lielākas aizsardzības nodrošināšanai vadu ir ieteicams ierakt zemē. Pretējā gadījumā uzstādi vadu uz zemes ar komplektācijā iekļautajiem mietiņiem turpmāk aprakstītajā veidā.



Svarīgi

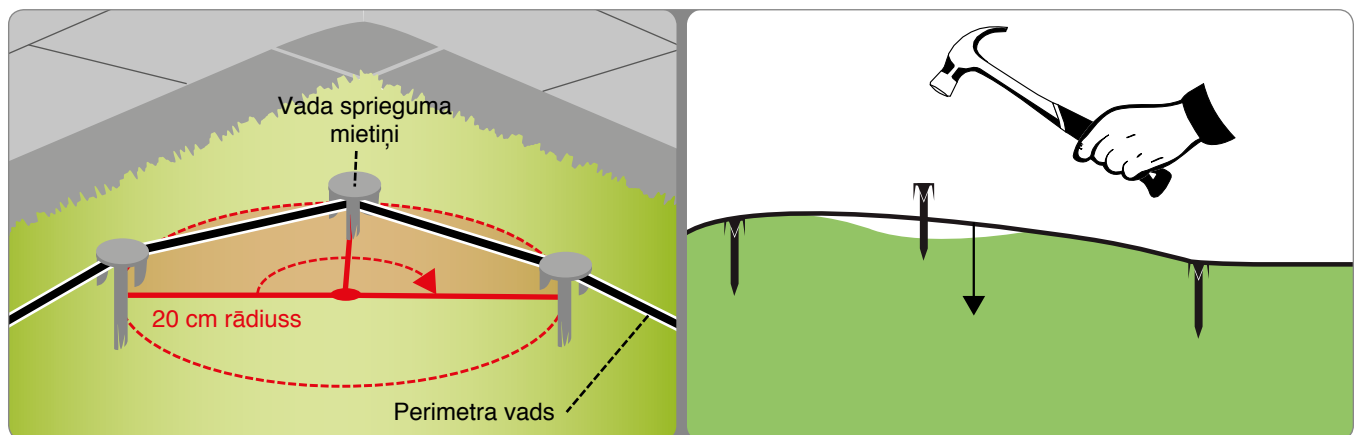
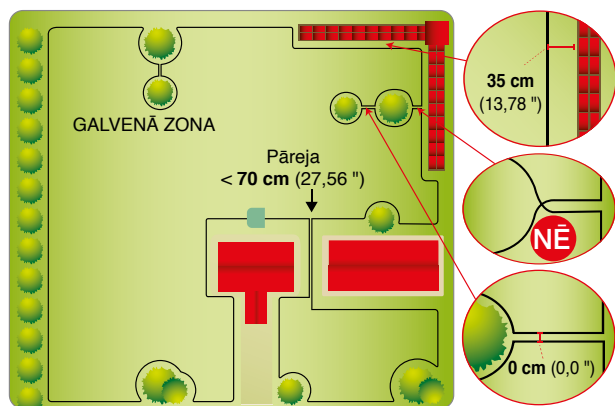
Perimetra vada uzstādīšana jā sāk no vietas, kur ir novietota uzlādes stacija, ielānojot vairākus papildu metrus, lai platību varētu samazināt, veicot pievienošanu barošanas blokam uzstādīšanas noslēguma posmā.



Uz zemes novietots vads

Nopļaujiet zāli iespējami zemu ar zāles trimeri vai krūmgriezi visas vada izvietojuma trases garumā. Tādējādi vadu būs vieglāk uzklāt uz zemes un tiks samazināts risks, ka robots sabojās izolāciju.

1. Vads jāuzstāda pulksteņrādītāju kustības virzienā visas trases garumā un jānostiprina ar iekārtas komplektācijā iekļautajiem mietiņiem, ievērojot ne vairāk kā apmēram 100 cm atstatumu starp mietiņiem. Vadam ir jābūt saskarē ar zemi, lai robots to nesabojātu, pirms vads apaug ar zāli.
 - Perimetra vada uzstādīšanas laikā jāievēro uzstādīšanas virziens apkārt puķu dobēm, t. i., pretēji pulksteņrādītāju kustības virzienam.
 - Izliktos posmos nedrīkst pieļaut vada sapīšanos, tam ir jābūt vienmērīgi izliktam (20 cm rādiusā).



Zemē ierakts vads

1. Izrociet zemē vienmērīgu padziļinājumu (apmēram 2-3 cm).
2. Uzstādi vadu pulksteņrādītāju kustības virzienā visas trases garumā dažādu centimetru dziļumā. Vads ir jāievieto ne dziļāk par 5 cm, lai nepasliktinātu robota uztveramā signāla kvalitāti un stiprumu.
3. Vada iekļāšanas laikā dažās vietās to var būt nepieciešams nostiprināt ar iekārtas komplektācijā iekļautajiem mietiņiem, lai pēc apbēšanas ar zemi tas paliktu savā vietā.
4. Apberiet visu vadu ar zemi un pārliecinieties, ka tas zemē ir nospriegots.

Perimetra vada savienošana

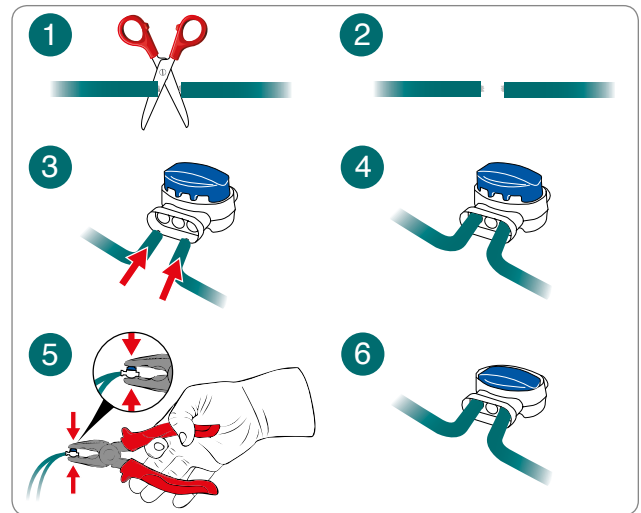
Ja uzstādīšanas pabeigšanai ir nepieciešams vēl viens perimetra vads, ir jāizmanto oriģinālais savienojums.

Ievietojiet katra vada galu savienojumā un pārļiecinieties, ka vadi ir pilnībā ievietoti un vadu gali ir redzami katrā pusē. Nospiediet leņķa augšdaļā esošo galviņu visā tās garumā, izmantojot knaibles.



Svarīgi

- Droša elektrības pieslēguma izveidošanai drīkst izmantot tikai oriģinālos savienojumus.
- Nedrīkst izmantot izolācijas lenti vai citus savienojumu veidus, kas nenodrošina pienācīgu izolāciju (uzgaļus, spaiļus utt.). Pēc noteikta laika augsnē esošais mitrums izraisa perimetra vada oksidēšanos un darbības traucējumus.



UZLĀDES STACIJAS UN BAROŠANAS BLOKA UZSTĀDĪŠANA



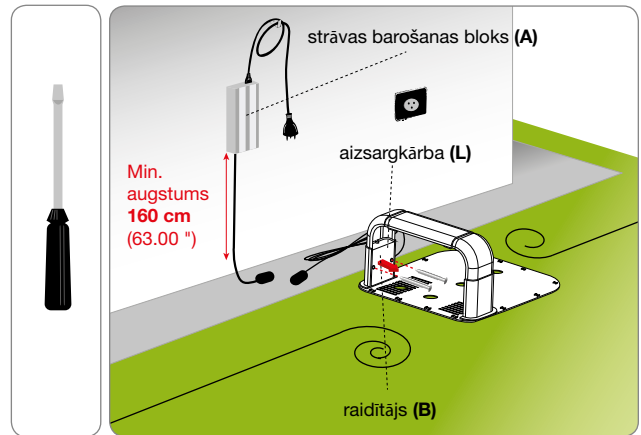
Brīdinājums – ievērojiet piesardzību!

Pirms apkopes darbu veikšanas robots ir jāatvieno no elektrotīkla.

Barošanas bloks ir jānovieto bērniem neaizsniēdamā vietā. Piemēram, vairāk nekā 160 cm augstumā.

Savienojuma ar uzlādes staciju kabeli nedrīkst saīsināt vai pagarināt, kabeļa pārpalikums ir jāsaloka astotnieka formā, kā redzams attēlā.

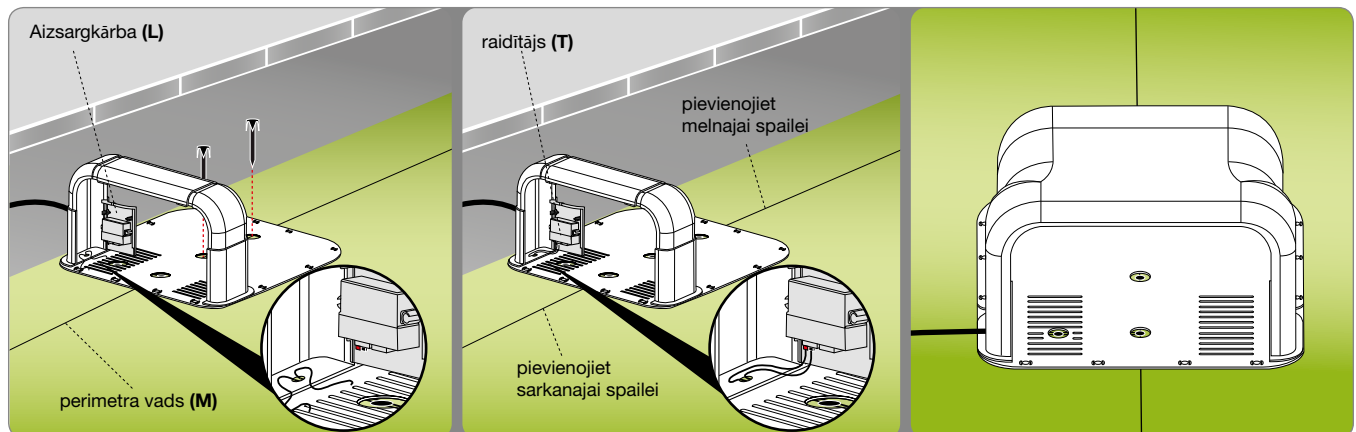
Uzstādāmais perimetra vads nedrīkst būt īsāks par 50 m, nepieciešamības gadījumā sazinieties ar tuvāko klientu apkalpošanas centru.



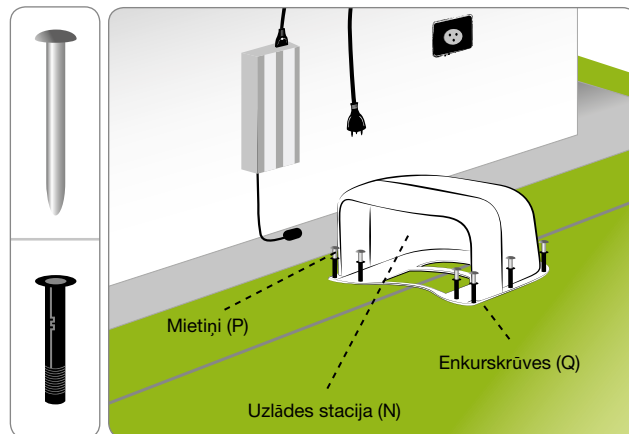
1. Noņemiet aizsargkārbu (L).
2. Novietojiet uzlādes staciju iepriekš izvēlētajā vietā.
3. Ievietojiet perimetra vadu (M) ar vadotni uzlādes stacijā.
4. Pievienojiet stacijas ienākošo vadu raidītāja (T) sarkanajai spaiļei. Pievienojiet stacijas izejošo vadu melnajai spaiļei.



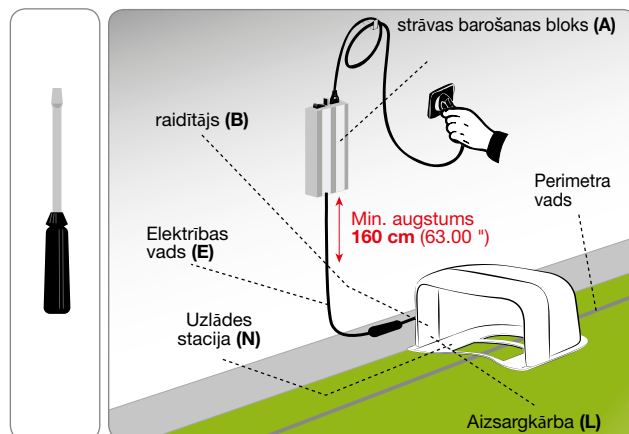
Spaiļes izmanto tikai oriģinālā perimetra vada pievienošanai.



5. Nostipriniet uzlādes staciju (N) uz zemes ar mietiņiem (P). Ja nepieciešams, nostipriniet uzlādes staciju ar enkurskrūvēm (Q).



6. Uzstādiet barošanas bloku (A).
7. Pievienojiet uzlādes stacijas (N) elektrības vadu (E) barošanas blokam (A).
8. Ievietojiet barošanas bloka (A) vada kontaktdakšu elektrības rozetē..
9. Ja sāk mirgot raidītāja LED signāllampīņa, pieslēgums ir veikts pareizi. Ja signāllampīņa nemirgo, ir jānoskaidro darbības traucējuma iemesls (skatīt nodaļu "Traucējummeklēšana").
10. Uzstādiet aizsargkārbu (L) atpakaļ vietā.





Svarīgi

Regulēšana lietotājam ir jāveic šajā rokasgrāmatā aprakstītajā kārtībā. Nedrīkst veikt nekādus regulēšanas darbus, kuri nav skaidri aprakstīti šajā rokasgrāmatā. Jebkādos īpašus regulēšanas darbus, kuri nav skaidri norādīti šajā rokasgrāmatā, drīkst veikt tikai ražotāja pilnvarotā apkalpošanas centra personāls.

PLAUŠANAS AUGSTUMA REGULĒŠANA

Pirms asmens pļaušanas augstuma noregulēšanas pārbaudiet, vai robots ir pilnībā izslēgts (skatīt nodaļu „Robota pilnīga izslēgšana”).



Svarīgi

Lietojiet aizsargcimdus, lai nesavainotu rokas.

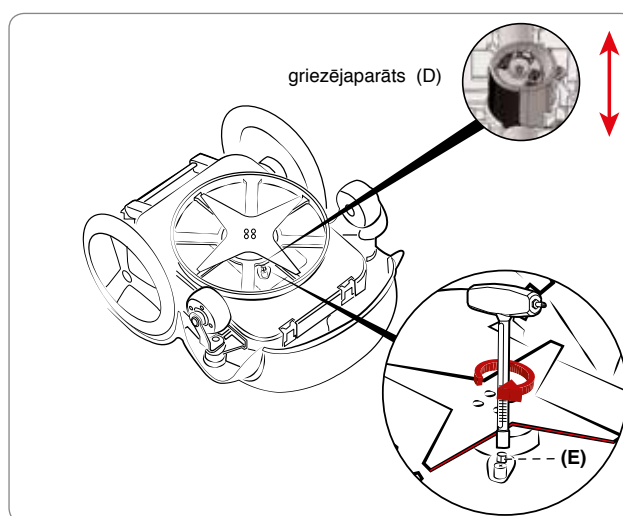
1. Apgrīziet robotu otrādi un novietojiet tādā veidā, lai neizjuku pārsegs.
2. Pagrieziet skrūvi (E) pulksteņrādītāju kustības virzienā ar iekārtas komplektācijā iekļauto atslēgu.
3. Paceliet vai nolaidiet griezējaparātu (D), lai noregulētu to vēlamajā pļaušanas augstumā. Iestatīto augstumu var izmērīt, izmantojot uz komplektācijā iekļautās atslēgas esošo skalu ar iedaļām.



Svarīgi

Ar robotu nedrīkst pļaut zāli, kas ir vienu centimetru augstāka par griezējasmēni. Pakāpeniski samaziniet pļaušanas augstumu. Ir ieteicams samazināt augstumu par vismaz 1 cm reizi vienā vai divās dienās, līdz ir sasniegts piemērotākais augstums.

4. Pēc regulēšanas pabeigšanas skrūve (E) ir jāpievelk pretēji pulksteņrādītāju kustības virzienam.
5. Pagrieziet robotu atpakaļ tā darba stāvoklī.





Svarīgi

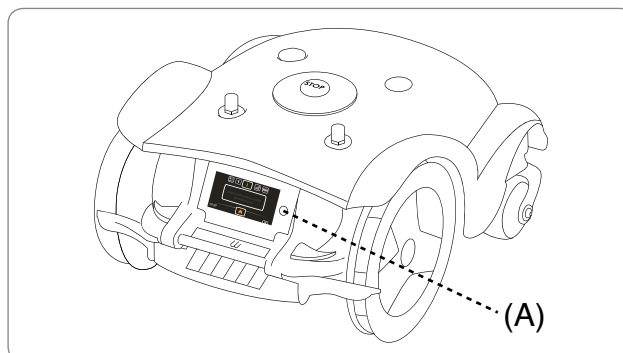
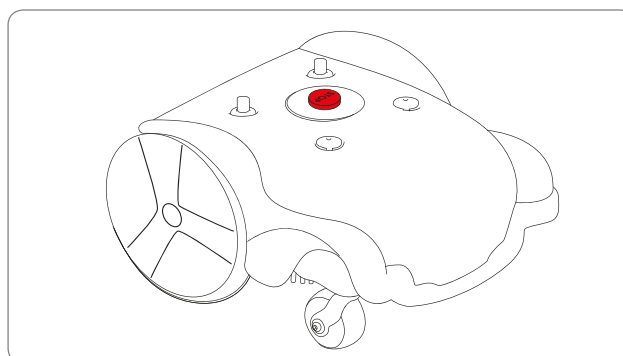
- Pirms robota pirmās izmantošanas reizes ir rūpīgi jāizlasa rokasgrāmata un jāpārlicinās, ka tā ir pilnībā izprasta, jo īpaši visa informācija par drošību.
- Iekārtu drīkst izmantot tikai ražotāja noteiktajiem mērķiem. Aizliegts veikt jebkādas ierīces pārbūvi citādu ekspluatācijas īpašību iegūšanai.
- Nekādā gadījumā nav ieteicams izmantot robotu un tā atbalsta iekārtas sliktos laika apstākļos, jo īpaši ja pastāv zibeņošanas risks.

ATTĒLĀ IR REDZAMS VADĪBAS POGU IZVIETOJUMS UZ MAŠĪNAS

Attēlā ir redzams vadības pogu izvietojums uz mašīnas.



STOP.
Šī poga jānospiež, lai pilnībā apturētu zāles plāvēju. Tā jāizmanto tikai tūlītēja apdraudējuma gadījumā un robota tehniskās apkopes veikšanai.



Tā atrodas labajā pusē un ļauj ieslēgt vai izslēgt plāvēju. (A)



Norāda GPS raidītāja statusu.



Norāda Bluetooth raidītāja statusu.



Norāda GPRS raidītāja statusu datu pārraidei.



Norāda akumulatora uzlādes līmeni.



Robota informācija. Norāda uzstādīto versiju un informāciju par darba laiku.



Sākums. Piekļūst izvēlnei.



Tiešsaistes palīdzība: Parāda īsu aprakstu par pieejamajām funkcijām.



Atgriežas vienu līmeni iepriekš.



Apstiprina darbību.



Robots uzlādes stacijā



"Sākt darbu"

Nekavējoties uzsāk darba ciklu. Kamēr robots uzlādējas, Jūs varat izvēlēties darba zonu un laiku, kad atgriezties uzlādes stacijā.



Nekavējoties uzsāk darbu.



Ļauj uzstādīt darba zonu un laiku, kad atgriezties uzlādes stacijā.



"Pauze"

Robots aptur automātisko programmēšanu. Jūs varat uzstādīt dienu, kad atsākt automātisko ciklu. Lai apturētu robotu uz vairāk nekā nedēļu, izslēdziet to.



"Uzstādījumi"

Ļauj programmēt robotu. Skat "Izvēlnes iestatījumi – programmēšanas režīms".



Robots dārzā



"Atgriezties"

Robots nekavējoties atgriežas uzlādes stacijā.



Atgriežas uzlādes stacijā. Nākamais darba cikls tiks uzsākts atbilstoši uzstādītajam grafikam.



Atgriežas uzlādes stacijā un tur paliek līdz izvēlētajai dienai un laikam.



"Sākt darbu"

Ļauj izvēlēties īpašās darba funkcijas.



Atsākt darbu.



Strādā izvēlētajā zonā līdz noteiktajam laikam.



Strādāt slēgtajā zonā.



Atstāj pašreizējo zonu. Robots nestrādā noteiktajā rādiusā (pieejams modeļiem, kas aprīkoti ar GPS raidītāju).

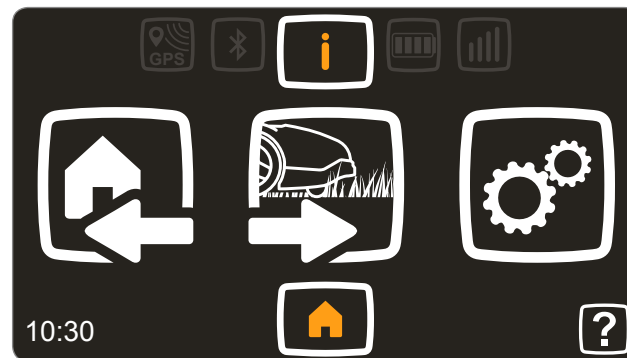


Turpina spirāles veida kustību, lai optimizētu pļaujamo platību, kurā robotam noteikts strādāt.



"Uzstādījumi"

Ļauj programmēt robotu. Skat "Izvēlnes iestatījumi – programmēšanas režīms".



SĀKOTNĒJĀ UZSTĀDĪŠANA

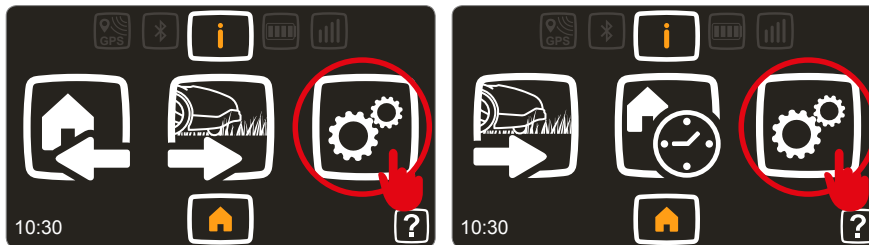
Pirmajā iedarbināšanas reizē ekrānā parādīsies sākotnējie iestatījumi, kuros var iestatīt valodu, datumu, laiku un dažus galvenos robota parametrus.

- Novietojiet robotu uzlādes stacijā;
- Nospiediet ON/OFF pogu;
- Izlasiet drošības informāciju, pirms turpināt;
- Izvēlieties vēlamo valodu;
- Uzstādiet datumu DD/MM/GGGG formātā un laiku 24 stundu formātā;
- Sekojiet norādēm ekrānā, lai pabeigtu iestatīt robotu.

Tiklīdz sākotnē uzstādīšana ir pabeigta, Jūs varat piekļūt izvēlnes iestatījumiem, lai mainītu vai regulētu robota darba parametrus saskaņā ar pļaujamo zonu.

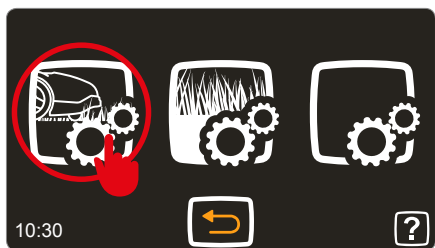
PIEKĻUVE IZVĒLNEI

Piekļūstiet lietotāja izvēlnei, lai uzstādītu robota darba parametrus. Lai piekļūtu izvēlnei, nospiediet  kad robots ir uzlādes stacijā. Nospiediet STOP, ja robots pašlaik pļauj mauriņu.



Nospiediet  pogu, lai piekļūtu lietotāja izvēlnei.

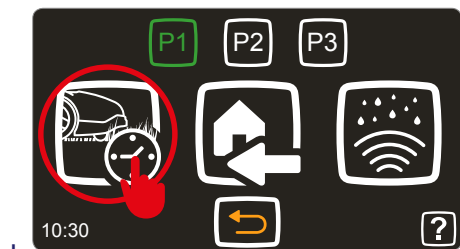
Robota programmēšana



Svarīgi

- Lai iegūtu vislabākos rezultātus, ir ieteicams programmēt robotu, lai tas strādā katru dienu.
- Ja nepieciešams uzstādīt vairākas darba zonas, ieteicams programmēt vismaz divus darba grafikus, lai uzlabotu pļaušanas biežumu zonās.

Taimera uzstādīšana

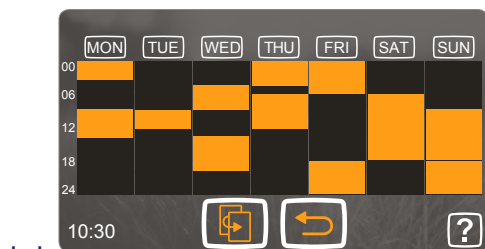


Trīs dažādi darba profili var tikt uzstādīti dažādiem laika periodiem. Tas ir lietderīgi, ja vēlaties izmantot dārzu laikā ārpus ierastajam.



Pēdējais profils paliek izcelts citā krāsā, un paliek aktīvs robota automātiskā darba laikā.

Nospiediet  pogu pāris reizes, lai nokļūtu galvenajā izvēlnē.

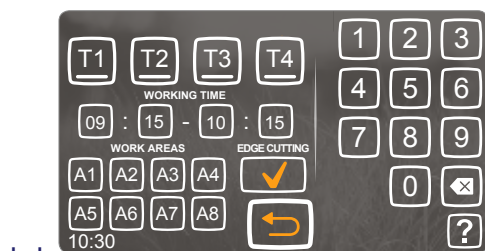
Darba grafiks



Katrai nedēļas dienai var uzstādīt līdz pat 4 darba grafikiem. Nospiediet dienai atbilstošo pogu ekrānā, lai to izvēlētos un uzstādītu laikus.

Piezīme: Ja vēlaties pārkopēt vienas dienas grafiku uz citu dienu, vispirms nospiediet , simbolu, pēc tam dienu, no kuras vēlaties nokopēt grafiku, un pēc tam dienas vienu pēc otras uz kuru vēlaties kopēt grafiku. Kad esat beiguši kopēt iestatījumus, nospiediet .

Ikdienas grafiks



Katram ikdienas grafikam (T1, T2, T3, T4) uzstādiēt sākuma un beigu laiku, un pļaujamās zonas

Laiki T1, T2, T3 un T4 nedrīkst pārklāties, jo robots izdzēsīs visus konfliktējošos laikus.

“Malu griešana”. Šī funkcija ļauj robotam sākt darbu, pļaujot gar mauriņa malām. Šo funkciju vajadzētu aktivizēt vismaz divreiz nedēļā.

Piemēram, ja uzstādāt:

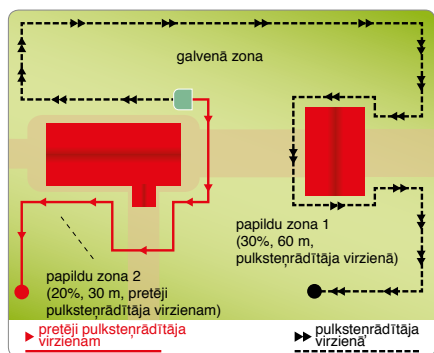
T1: 09:00 - 11:00, A1, A2, A3, A4

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

Robots laika periodā no 15:00 līdz 17:00 veiks pļaušanu tikai A1 vai A2 darba zonās.

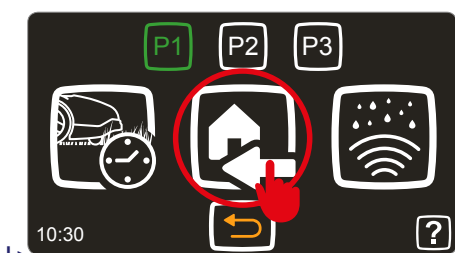
Robots varēs iebraukt A3 un A4 zonās, kad tam būs jātiek uz darba zonu, jāatgriežas uzlādes stacijā, vai strādājot pēc nejaušības principa.

Laika iestatīšana ir būtiska robota pareizai funkcionalitātei. Daudzi parametri var ietekmēt darba grafiku iestatījumus, piemēram, zonu skaits, akumulatora veiktspēja, mauriņa apstākļi, zāles veids, u.c.. Kopumā, darba laiks ir jāpalielina, ja tiek apstrādāta vairāk nekā viena zona, daudz šķēršļi vai citi apgrūtināši apstākļi. Tabulā norādīti aptuvenie laiki uzstādot roboto pirmajā reizē.



Modelis	m ² (ft ²)	T1	T2	T3	T4
7250DE0	500 (5380)	10:00 12:00			
	800 (8608)	10:00 13:00			
	1200 (12912)	10:00 12:00	14:30 17:00		
	2000 (21520)	10:00 13:00	16:00 19:00		
	2600 (27976')	09:00 11:30	14:00 16:30	19:00 21:30	
7250ELO	500 (5380)	10:00 11:30			
	2000 (21520)	10:00 12:30	15:00 17:00		
8250ES0	2600 (27976')	10:00 13:00	16:00 19:00		
	3200 (34432 ')	08:00 11:00	14:00 17:00	20:00 23:00	
	4000 (43040 ')	08:00 22:00			
8250ES0	4500 (48420 ')	07:00 23:30			
	5000 (53800 ')	05:00 23:30			

Atgriešanās uzlādes stacijā



Uzstāda attālumu starp robotu un perimetra vadu atgriežoties uzlādes stacijā.

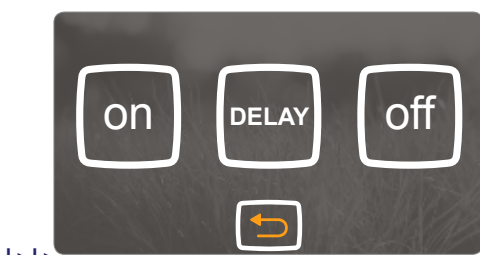
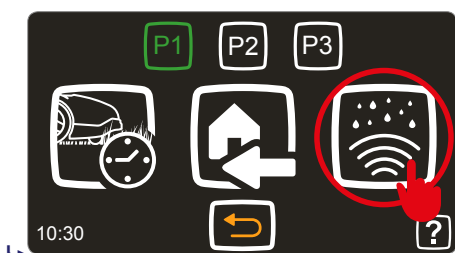
“0 cm”. Šis iestatījums ir ieteicams sarežģītiem dārziem ar daudz šķēršļiem perimetra vada tuvumā, un dārziem ar šaurām pārejām. Robots novietos savus riteņus kādā no perimetra vada pusēm, lai atgrieztos uzlādes stacijā.

⚠ Uzstādiet perimetra vadu izmantojot “On the Wire” metodi, skat. “Atgriešanās uzlādes stacijā”

Ņemot vērā pārējos parametrus, robots atgriezīsies uzlādes stacijā, ievērojot attālumu no perimetra vada. Šis iestatījums ieteicams dārziem ar stāvm virsmām un/vai dārziem bez ierobežotājiem perimetra vada tuvumā.

⚠ Uzstādiet perimetra vadu izmantojot “V-Meter” metodi, skat. “Atgriešanās uzlādes stacijā”

Lietus sensors



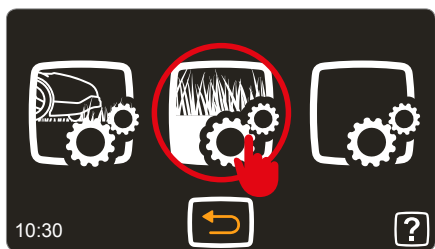
Funkcija robota iestatīšanai darbam lietus apstākļos.

ON: lietus gadījumā robots atgriežas uzlādes stacijā un pārslēdzas akumulatora uzlādēšanas režīmā. Pēc uzlādes pabeigšanas robots atsāks pļaušanu tikai gadījumā, ja lietus būs beidzies.

DELAY: lietus gadījumā robots atgriežas uzlādes stacijā un tur paliks līdz nākamajam uzstādītajam laikam, kas var tikt iestatīts ekrānā, ja tiek nospiesta “Delay” poga.

OFF: lietus sensors ir izslēgts.

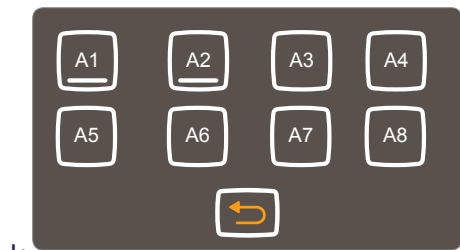
Dārza uzstādīšana



Uzstāda pļaujamās zonas īpašības.

i Dārzos ar vienotu laukumu, ir jāuzstāda vismaz viena zona.

Darba zonas uzstādīšana

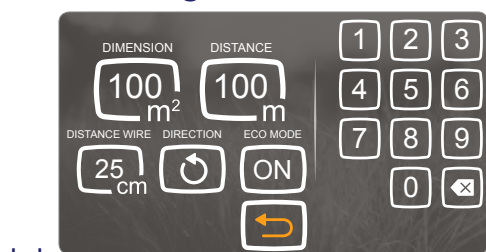


Var uzstādīt līdz pat 8 zonām.

Nospiediet uz zonu, kuru vēlaties iestatīt.

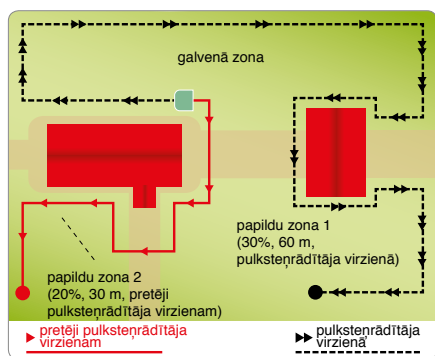
Lai izslēgtu zonu, iestatiet tās lielumu uz 0 m².

Darba grafiks



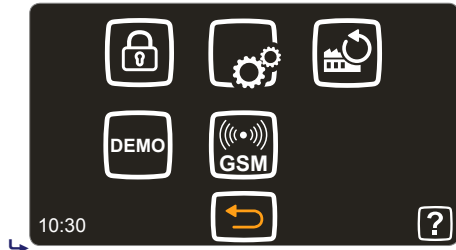
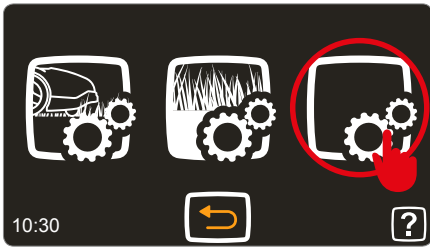
Katrai zonai ir jāuzstāda:

- **Izmērs.** Norāda zonas izmēru kvadrātmetros;
- **Attālums.** Kas nepieciešams robotam, lai sasniegtu darba zonu sekojot perimetra vadam. Lai nodrošinātu, to, ka robots sāk darbu vēlamajā zonā, ir ieteicams izmantot zonas vidu kā atsauci attālumam. Uzstādiet vērtību "0", ja uzlādes stacija jau atrodas darba zonā;
- **Virziens.** Īsākais virziens, lai sasniegtu darba zonu. Virziens var būt "pulksteniski" vai "pretpulksteniski". Pametot uzlādes staciju, robots sekos perimetra vadam norādītajā virzienā;
- **Vada attālums.** Robota attālums no perimetra vada līdz darba zonas sasniegšanai. Uzstādiet šo 0 cm, ja perimetra vada tuvumā ir šķēršļi un/ vai dārzā ir šauras pārejas;
- **ECO režīms.** Ja ieslēgts, robots var noteikt, vai mauriņš jau ir apstrādāts, samazinot pļaušanas laiku šajā zonā, un robots turpinās nākamo darbu.



Vispārējie uzstādījumi

Vispārējie uzstādījumi.



Aizsardzība. Ļauj iespējojot/izslēgt/mainīt robota PIN koda aizsardzību.

Lai uzstādītu vai nomainītu paroli, vispirms ievadiet pašreizējo PIN kodu, pēc tam jauno. Jaunam robotam ražotāja iestatītā parole ir 0000.

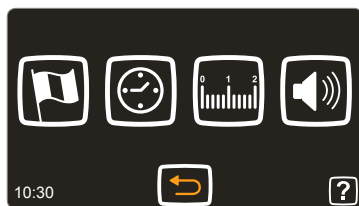
⚠ Izvēlieties ciparu kombināciju, kuru Jums būs viegli atcerēties.



Savienojamība. (Dažiem modeļiem). Ļauj rediģēt savienojuma parametrus.



Vispārējie iestatījumi.



- Ļauj izvēlēties izvēlnes un ziņojumu valodu.
- Ļauj uzstādīt robota datumu un laiku.
- Ļauj uzstādīt mērvienības attālumam un zonām.
- Ļauj ieslēgt/izslēgt skaņas brīdinājumus.



Šī funkcija ļauj pārbaudīt robota pamatfunkcijas. Tiklīdz aktivizēta, robots veiks vairākas plaušanas funkcijas, lai pārbaudītu to stāvokli. Lai atgrieztos pie automātiska darba, izslēdziet demo funkciju iestatījumos.



Atiestatīt rūpnīcas iestatījumus.

⚠ Visi iestatījumi tiks dzēsti, robota un dārza iestatījumus vajadzēs uzstādīt vēlreiz. PIN kods netiks atiestatīts uz oriģinālo.

SĀKOTNĒJĀ IEDARBINĀŠANA - AUTOMĀTISKAIS REŽĪMS

Automātiskais cikls tiek iedarbināts sākotnējās ieslēgšanas laikā vai pēc ilgstošas dīkstāves.

1. Pārbaudiet pļaušanas augstumu, vai tas atbilst robota pareizas darbības priekšnosacījumiem (skatīt nodaļu "Tehniskie raksturlielumi").
2. Noregulējiet vēlamo pļaušanas augstumu (skatīt nodaļu "Pļaušanas augstuma regulēšana").
3. Pārbaudiet, vai darba zona ir pareizi iezīmēta un, ka nav nekādu traucēkļu robota pareizai darbībai, kā ir norādīts nodaļā "Darba zonu sagatavošana un robežu iezīmēšana" un nākamajās nodaļās pēc tās.
4. Ievietojiet robotu uzlādes stacijā.
5. Nospiediet pogu ON/OFF un pagaidiet dažas sekundes, līdz robots būs pilnībā ieslēdzies. Ievadiet paroli (ja sistēma pieprasa).
6. Ja robots tiek ieslēgts pirmo reizi, tad ir nepieciešams ieprogrammēt iestatījumus. Taču, ja robots tiek ieslēgts pēc ilgstošas dīkstāves, tad ir nepieciešams pārbaudīt, vai ieprogrammētās funkcijas atbilst pļaujamā mauriņa faktiskajam stāvoklim (piemēram, dīkstāves laikā ir ierīkots peldbaseins, iestādīti jauni augi utt.) (skatīt nodaļu "Programmēšanas režīms").
7. Pēc dažām sekundēm ekrānā parādīsies paziņojums "CHARGING".
8. Robots uzsāks zāliena pļaušanu atbilstoši ieprogrammētajiem režīmiem.
9. Pēc ilgstošām lietavām pārbaudiet, vai nav izveidojušās lielas peļķes. Ja ir izveidojušās peļķes, teritorija ir jāsakārto vai arī robotam jāieslēdz režīms "Pause".

ROBOTA PILNĪGA IZSLĒGŠANA

Lietošanas laikā robotu var būt nepieciešams apturēt. Parastos apstākļos robotu var apturēt, nospiežot pogu „OFF” („IZSLĒGT”). Apdraudējuma gadījumā vai tehniskās apkopes darbu izpildes laikā robots ir pilnībā jāizslēdz, lai nepieļautu asmens patvaļīgu iedarbināšanu. Lai apturētu robotu, nospiediet pogu „STOP”. Atvienojiet elektrības kontaktdakšu no elektrības rozetes.



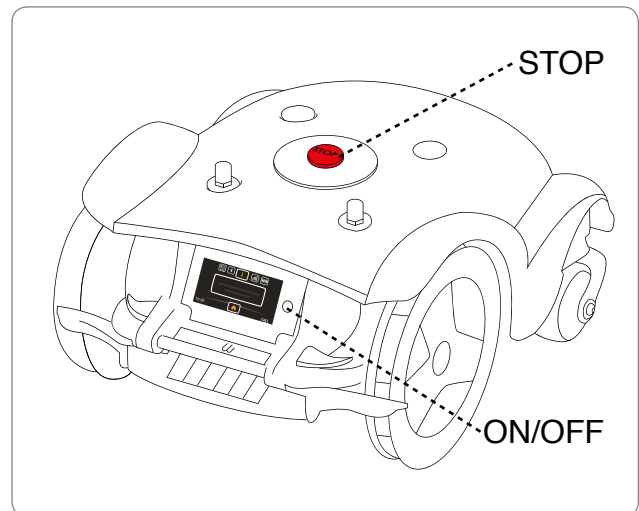
Svarīgi

Robots ir pilnībā jāizslēdz tehniskās apkopes un remonta darbu veikšanas laikā (piemēram, asmens nomaiņa, tīrīšana utt.).

Darbības izpilda šādā kārtībā:

- novietojiet robotu pļaujamajā teritorijā;
- nospiediet pogu ON/OFF un pagaidiet dažas sekundes, līdz robots ir pilnībā ieslēdzies.

Ja robots ir ieslēgts ārpus apļaujamās platības, asmens motors neieslēgsies, un pēc īslaicīgas signāla meklēšanas displejā parādīsies paziņojums „OUT OF BORDER”. Nospiediet pogu „ON/OFF”, novietojiet robotu pļaujamās platības iekšpusē un vēlreiz veiciet minētās darbības.



AUTOMĀTISKA ATGRIEŠANĀS UZLĀDES STACIJĀ

Robots pārtrauc darba ciklu šādos gadījumos:

- **Darba laika beigas:** darba laika beigās robots automātiski atgriežas uzlādes stacijā un atsāk darbu tikai saskaņā ar ieprogrammētajiem nosacījumiem (skatīt nodaļu „Programmēšanas režīms”).
- **Lietus:** ja ir ieslēgta lietus sensora funkcija, lietus gadījumā robots automātiski atgriežas uzlādes stacijā un atsāk darbu tikai saskaņā ar ieprogrammētajiem nosacījumiem (skatīt nodaļu „Programmēšanas režīms”).
- **Ir nepieciešams uzlādēt akumulatoru:** robots automātiski atgriežas uzlādes stacijā.
- **Eco režīms:** ja robota sensors konstatē, ka zāliens jau ir nopļauts, robots automātiski atgriežas uzlādes stacijā un atsāk darbu tikai saskaņā ar ieprogrammētajiem nosacījumiem (skatīt nodaļu „Programmēšanas režīms”).



ROBOTA IZMANTOŠANA SLĒGTĀS ZONĀS, KURĀS NAV UZLĀDES STACIJAS

Robota iedarbināšana slēgtās zonas režīmā, lai nopļautu platības, kuras ir norobežotas ar perimetra vadu, taču nav uzstādīta uzlādes stacija.



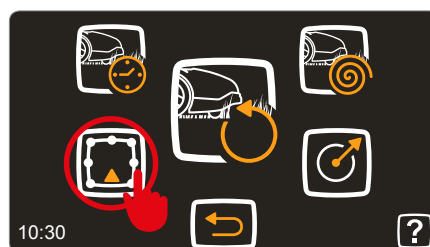
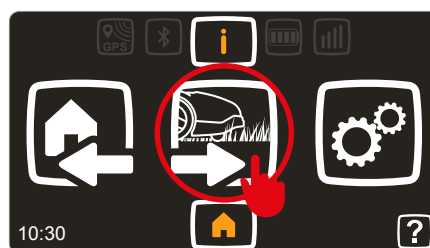
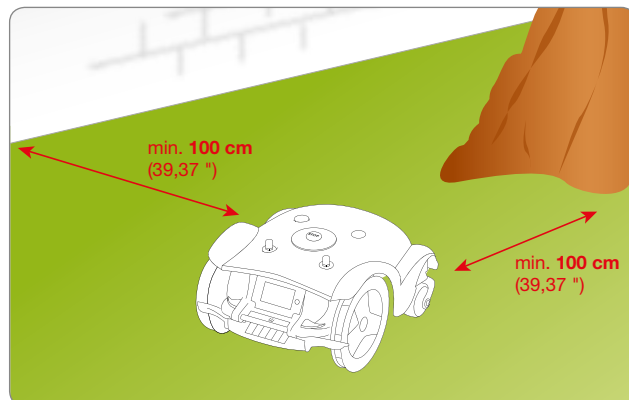
Brīdinājums – ievērojiet piesardzību!

Robotu drīkst pārvietot tikai ar iekārtas iekļauto rokturi. Robotu nedrīkst satvert aiz tā korpusa, tikai aiz roktura.

1. Novietojiet robotu darba zonas iekšpusē ne mazāk, kā 100 cm attālumā no perimetra vada un no jebkādiem citiem šķēršļiem.
2. Nospiediet pogu "ON/OFF" un pagaidiet dažas sekundes, līdz robots būs pilnībā ieslēdzies. Ievadiet paroli (ja sistēma pieprasa).
3. Nospiediet pogu. 
4. Izvēlieties "slēgta zona". 
5. Uzstādiet darba cikla beigu laiku un nospiediet "OK".

Darba cikla beigās, apstādiniet robotu drošos apstākļos skat. Robota izslēgšana, un aiznesiet to atpakaļ uz uzlādes staciju.

Atjaunojiet normālu robota darbu kā aprakstīts instrukcijā (Sākotnējā iedarbināšana - automātiskais režīms).



LV

DARBA LAIKĀ DISPLEJĀ REDZAMIE PAZIŅOJUMI

Darba laikā robota ekrānā ir redzami šādi dati:

- zāles pļāvēja ātrums;
- griezējasmens ātrums;
- akumulatora uzlādes stāvoklis.

Robota uzlādes laikā displejā ir redzams paziņojums "CHARGING" ("NOTIEK UZLĀDE").

Ārpus robota darbalaika displejā ir redzama nākamās plānotās ieslēgšanas diena un laiks.



ILGSTOŠA DĪKSTĀVE UN IEDARBINĀŠANA PĒC TĀS BEIGĀM

Pēc robota ilgstošas dīkstāves beigām un pirms pļaušanas sezonas sākuma ir nepieciešams veikt virkni darbu, lai nodrošinātu iekārtas pareizu darbību pēc lietošanas atsākšanas.

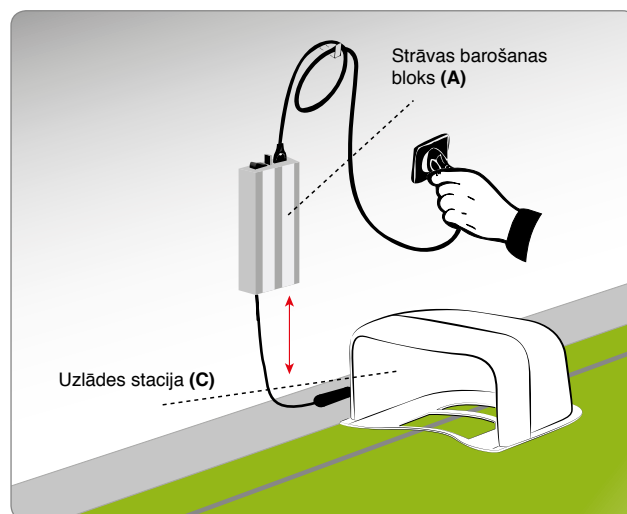
1. Pirms novietošanas glabāšanā uz ziemas periodu ir pilnībā jāuzlādē akumulators. Akumulators ir atkārtoti jāuzlādē vismaz reizi piecos mēnešos.
2. Robots ir jānogādā pilnvarotajam izplatītājam kārtējās tehniskās apkopes veikšanai. Ir svarīgi uzturēt robotu labā darba kārtībā. Kārtējā tehniskā apkope parasti ietver šādus darbus:
 - robota, griezējasmens un pārējo kustīgo daļu pilnīga notīrīšana;
 - robota iekšpuses tīrīšana;
 - robota darbības pārbaude;
 - daļu pārbaude un vajadzības gadījumā nolietoto daļu, piemēram, griezējasmens, motora ogļiņu (tikai robotiem ar ogļiņu motoriem) nomaiņa;
 - akumulatora stāvokļa pārbaude;
 - ja nepieciešams, izplatītājs var arī lejupielādēt jaunu programmatūru.
3. Kārtīgi notīriet robotu un uzlādes staciju (skatīt nodaļu „Robota tīrīšana”).
4. Pārbaudiet, vai noteiktas robota daļas, piemēram, griezējasmens, nav nolietots, vai bojāts, izvērtējiet nomaiņas nepieciešamību.
5. Robots jāglabā aizsargātā un sausā vietā 10° līdz 20°C temperatūrā, kurā tam neviens nevar piekļūt (bērni, dzīvnieki, tostarp kur robota iekšpusē nevar iekļūt svešķermeņi utt.). Robots jāglabā par 20°C zemākā temperatūrā, lai ierobežotu akumulatoru pašizlādēšanos.
6. Atvienojiet elektrības vadu (A) no elektrības rozetes.
7. Apsedziet uzlādes staciju (C), lai tajā neiekļūtu svešķermeņi (lapas, papīrs utt.) un aizsargātu kontaktplates.

Iedarbināšana pēc dīkstāves

Pirms robota iedarbināšanas pēc ilgstošas dīkstāves ir jāveic šādas darbības:

1. Pievienojiet elektrības vadu (A) elektrības rozetē;
2. Pieslēdziet elektroapgādi no elektrotīkla;

Atjaunojiet normālo robotā darbību, kā aprakstīts nodaļā "SĀKOTNĒJĀ IEDARBINĀŠANA - AUTOMĀTISKAIS REŽĪMS".

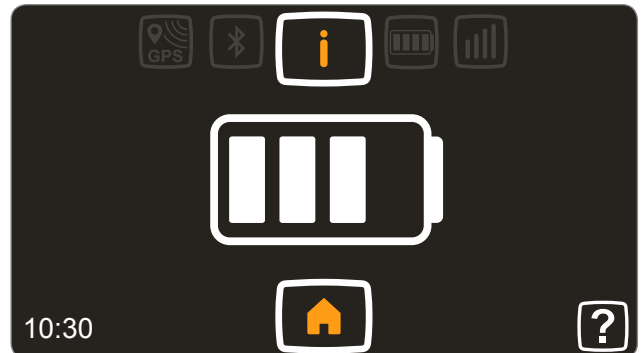




Uzmanību – bīstami

Robota akumulatoru nedrīkst lādēt sprādzien un ugunsbīstamos apstākļos.

1. Pieslēdziet uzlādes staciju elektrotīklam un pārbaudiet, vai ir notīrītas kontaktplates.
2. Ievietojiet robotu uzlādes stacijā, to neieslēdzot.
3. Pārbaudiet, vai ir pareizs savienojums, un ekrānā parādās akumulatora uzlādes statuss.
4. Pēc uzlādes pabeigšanas (apmēram pēc sešām stundām) izņemiet robotu no uzlādes stacijas.
5. Robots jāglabā aizsargātā un sausā vietā 10° līdz 20°C temperatūrā, kurā tam nevar piekļūt bērni, dzīvnieki, tostarp kur robota iekšpusē nevar iekļūt svešķermeņi utt.



EKSPLUATĀCIJAS IETEIKUMI

Daži noderīgi ieteikumi par robota lietošanu:

- pēc pietiekamas iepazīšanās ar robota lietošanas kārtību vienmēr ir ieteicams pirms pirmās lietošanas reizes veikt dažus darba izmēģinājumus, lai apgūtu komandas un galvenās funkcijas;
- pārbaudiet un pievelciet galveno daļu stiprinājuma skrūves;
- zāliens ir jāpļauj bieži, lai nepieļautu zāles pārmērīgu augšanu;
- ar robotu nedrīkst pļaut zāli, kura ir vienu centimetru augstāka par griezējasmēni. Ja zāle ir ļoti augsta, paceliet griezējasmēni augstāk un pēc tam nākamo dienu laikā pakāpeniski to nolaidiet;
- ja zālienā ir uzstādīta automātiskā ūdens smidzinātāju sistēma, ieprogramējiet robota atgriešanos uzlādes stacijā vismaz vienu stundu pirms smidzinātāju ieslēgšanās;
- pārbaudiet virsmas slīpumu un pārliecinieties, ka nav pārsniegtas maksimālās pieļaujamās robežvērtības, lai nepieļautu robota un ūdens smidzinātāju sabojāšanu;
- robotu ir ieteicams ieprogramēt tādā veidā, lai tas nestrādātu vairāk kā nepieciešams, ņemot vērā arī zāles augšanas atšķirīgo ātrumu dažādos gadalaikos, lai nevajadzīgi nepasliktinātu zāliena stāvokli un nesamazinātu akumulatora kalpošanas mūžu;
- robota lietošanas laikā jāpārliecinās, ka tā darba zonā nav cilvēku (jo īpaši bērnu, gados vecu cilvēku vai invalīdu) un mājdzīvnieku, lai nepieļautu drošības riskus. Traumu riska samazināšanai robots jāieprogrammē darbam piemērotos dienas laikos.

Ražotājs negarantē pilnīgu saderību starp robotu un cita veida bezvadu sistēmām, piemēram, tālvadību, radio raidītājiem, ieraktajiem elektriskajiem žogiem dzīvniekiem, u.c.

**Svarīgi**

Apkopes darbu laikā jālieto ražotāja ieteiktie aizsarglīdzekļi, jo īpaši strādājot ar asmeni. Pirms jebkādu tehniskās apkopes darbu veikšanas pārlicinieties, ka robots ir izslēgts.

PLĀNVEIDA TEHNISKĀS APKOPES DARBI

Biežums	Daļa	Apkopes veids	Atsauce
Katru nedēļu	Asmens	Notīriet asmeni un pārbaudiet tā asumu. Ja asmens ir saliekts vai ļoti nodilis, nomainiet to.	Skatīt nodaļu „Robota tīrīšana” Skatīt nodaļu „Asmens nomaiņa”
	Akumulatora uzlādes spaiļi	Notīriet un noņemiet rūsas	Skatīt nodaļu „Robota tīrīšana”
	Kontaktplates	Notīriet un noņemiet rūsas	Skatīt nodaļu „Robota tīrīšana”
	Lietus sensors	Notīriet un noņemiet rūsas	Skatīt nodaļu „Robota tīrīšana”
Katru mēnesi	Robots	Notīriet robotu	Skatīt nodaļu „Robota tīrīšana”
Reizi gadā un plaušanas sezonas beigās.	Robots	Nogādāriet robotu apkopes veikšanai pilnvarotā servisa centrā	Skatīt nodaļu „Ilgstoša dīkstāve un iedarbināšana pēc tās beigām”

ROBOTA TĪRĪŠANA

1. Pilnībā izslēdziet robotu (skatīt nodaļu „Robota pilnīga izslēgšana”).



Brīdinājums – ievērojiet piesardzību!

Lietojiet aizsargcimdus, lai nesavainotu rokas.

2. Notīriet visas robota ārējās virsmas ar sūkli, kas piesūcināts ar remdenu ūdeni un maigu mazgāšanas līdzekli. Pirms lietošanas kārtīgi izspiediet lieko ūdeni.



Brīdinājums – ievērojiet piesardzību!

The use of too much water may cause water to penetrate into the device which could damage the electrical parts.

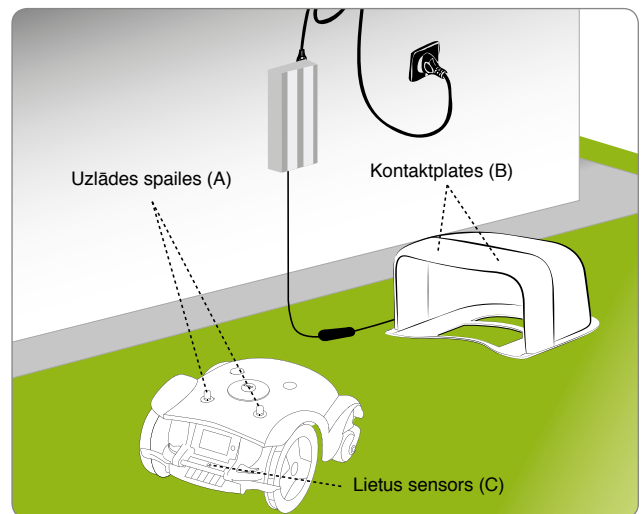
3. Nelietojiet šķīdinātājus vai benzolu, jo tas var sabojāt krāsotās virsmas un plastmasas detaļas.
4. Nemazgājiet robota iekšpusi un nelietojiet ūdens augstspiediena strūklu, jo šādi var sabojāt elektriskās un elektroniskās daļas.



Brīdinājums – ievērojiet piesardzību!

Lai nepieļautu neatgriezenisku bojājumu nodarīšanu elektriskajām un elektroniskajām daļām, robotu nedrīkst daļēji vai pilnībā mērkāt ūdenī, jo tas nav ūdensizturīgs.

5. Pārbaudiet robota apakšdaļu (griezējasmens un riteņi), ar piemērotu birsti notīriet nosēdumus un/vai atlikumus, kuri var traucēt robota pareizai darbībai.
6. Notīriet zāli un lapas no robota asajām malām.
7. Notīriet akumulatora lādētāja (A) spaiļes, kontaktplates (B), notīriet elektrisko kontaktu aplikumus un nosēdumus ar sausu lupatu un vajadzības gadījumā – arī ar smalku smilšpapīru.
8. Notīriet lietus sensoru (C), notīriet visus netīrumus un rūs.
9. Izīrtiet uzlādes stacijas iekšpusi, lai aizvāktu visus uzkrājušos atlikumus.



TRAUCĒJUMMEKLĒŠANAS NORĀDĪJUMI


Turpmāk sniegtās informācijas mērķis ir palīdzēt noskaidrot un novērst problēmas, kas var rasties ekspluatācijas laikā. Dažas problēmas var novērst lietotājs, savukārt citu novēršanai var būt nepieciešamas īpašas tehniskās prasmes vai zināšanas, tāpēc labošanas darbus var veikt tikai kvalificēts personāls ar atbilstošu pieredzi attiecīgo darbu veikšanā.


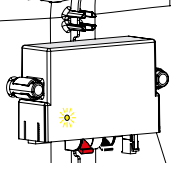


Brīdinājums – ievērojiet piesardzību!

Ja robotu ir nepieciešams pārbaudīt, pilnībā izslēdziet robotu (skatīt nodaļu „Robota pilnīga izslēgšana”), lai novērstu asmens patvaļīgas ieslēgšanās risku.

Darbības traucējums	Iemesls	Risinājumi
Pārmērīga vibrācija Robots ir ļoti trokšņains	Bojāts griezējasmens	Uzstādiet jaunu asmeni (skatīt nodaļu „Asmens nomaiņa”).
	Griezējasmens ir nosprostots ar atkritumiem (lentes, vadi, plastmasas daļas utt.)	Pilnībā izslēdziet robotu. Atbrīvojiet asmeni no nosprostošanas. Brīdinājums – ievērojiet piesardzību! Lietojiet aizsargcimdus, lai nesavainotu rokas
	Robots ir iedarbināts pie šķēršļiem (nokrituši zari, aizmirsti priekšmeti utt.)	Robots droši apturēt (skatiet "Robota pilnīga izslēgšana") Pilnībā izslēdziet robotu, aizvāciet šķērslī un atkal iedarbiniet robotu
	Elektromotora bojājums	Nogādājiet robotu tuvākajā pilnvarotajā servisa centrā motora nomaiņai vai remontam
	Pārāk augsta zāle	Palieliniet pļaušanas augstumu Veiciet platības sākotnējo apļaušanu ar parasto zāles pļaujmašīnu
Robots nepareizi iebrauc uzlādes stacijā	Nepareizi izvietots perimetra vads vai uzlādes stacijas elektrības kabelis	Pārbaudiet uzlādes stacijas pieslēgumu (skatīt nodaļu „Uzlādes stacijas un barošanas bloka uzstādīšana”)
	Blakus uzlādes stacijai ir iegruvusi zeme	Novietojiet uzlādes staciju uz līdzenas un stabilas pamatnes (skatīt nodaļu „Sistēmas uzstādīšanas plānošana”)
Robots nepareizi izpilda puķudobju apbraukšanas manevru	Nepareizi uzstādīts perimetra vads	Pareizi uzstādiet perimetra vadu (pretpulksteniski kustības virzienam) (skatīt nodaļu „Perimetra vada uzstādīšana”)
Robots strādā nepareizajā laikā	Nepareizi iestatīts pulkstenis	Atiestatiet robota pulksteni (skatīt nodaļu „Programmēšanas režīms”)
	Nepareizi iestatīts darba laiks	Atiestatiet darba laiku (skatīt nodaļu „Programmēšanas režīms”)
Robots neizpilda ātru atgriešanos	Nepareizi iestatīts ātrās atgriešanās režīms	Pārbaudiet, kā ir izveidots ātrās atgriešanās atzīmes punkts (skatīt nodaļu „Robota ātras atgriešanās uzlādes stacijas punkta izvietojums”)

Darbības traucējums	Iemesls	Risinājumi
Darba zona nav pilnībā nopļauta	Nepietiekams darba stundu skaits	Pagariniet darba laiku (skatīt nodaļu „Programmēšanas režīms”)
	Griezējasmens ir nosprostots ar nosēdumiem un/vai atlikumiem	Pilnībā izslēdziet robotu (skatīt nodaļu „Robota pilnīga izslēgšana”)  Brīdinājums – ievērojiet piesardzību! Lietojiet aizsargcimdus, lai nesavainotu rokas. Notīriet griezējasmeni
	Nodilis griezējasmens	Nomainiet asmeni, izmantojot oriģinālu rezerves daļu
	Darba zona ir pārāk liela salīdzinājumā ar robota jaudu	Iestatiet darba zonu (skatīt nodaļu „Tehniskie raksturlielumi”)
	Akumulatori ir gandrīz izlādējušies	Nomainiet akumulatorus, izmantojot oriģinālās rezerves daļas (skatīt nodaļu „Akumulatora nomaiņa”)
	Akumulatori nav pilnībā uzlādēti	Notīriet un nokasiet visu rūsū no akumulatoru kontaktiem (skatīt nodaļu „Robota tīrīšana”). Uzlādējiet akumulatorus vismaz 12 stundas
Papildu zona nav pilnībā nopļauta	Programmēšanas kļūda	Pareizi ieprogrammējiet papildu zonas
Ekrānā redzams paziņojums „Service”	Jāveic robota tehniskā apkope	Sazinieties ar tuvāko pilnvaroto apkalpošanas centru
Ekrānā redzams paziņojums „Lift”	Robots ir pacelts no zemes	Pārbaudiet, vai robots nav iestrēdzis un tā pārvietošanos netraucē nekādi šķēršļi. Notīriet un izņemiet visu zāli zem korpusa apvalka, kas var traucēt sensoru darbībai (skatīt nodaļu „Robota tīrīšana”)
Ekrānā redzams paziņojums „No Signal”	Nepareizi pieslēgts perimetra vads (bojāts kabelis, nav elektrības pieslēguma utt.)	Pārbaudiet elektroapgādes ķēdes darbību, barošanas bloka un uzlādes stacijas pieslēguma pareizību (skatīt nodaļu „Uzlādes stacijas un barošanas bloka uzstādīšana”)
Ekrānā redzams paziņojums “Out of border”	Pārāk liels slīpums	Norobežojiet teritoriju ar pārāk lielu slīpumu (skatīt nodaļu „Sistēmas uzstādīšanas plānošana”)
	Nepareizi uzstādīts perimetra vads	Pārbaudiet, vai vads ir pareizi uzstādīts (vai nav ierakts pārāk dziļi, nav uzstādīts metāla priekšmetu tuvumā, vai attālums starp divus šķēršļus norobežojošajiem vadiem nav mazāks par 70 cm utt.) (skatīt nodaļu „Sistēmas uzstādīšanas plānošana”)
	Perimetra vads iekšējo zonu robežu iezīmēšanai (puķudobes, krūmi utt.) ir uzstādīts pretēji pulksteņrādītāju kustības virzienam	Pareizi uzstādiet perimetra vadu (pretēji pulksteņrādītāju kustības virzienam) (skatīt nodaļu „Perimetra vada uzstādīšana”)
	Pārkarsis strāvas barošanas bloks	Veiciet nepieciešamos pasākumus barošanas bloka temperatūras samazināšanai (uzstādīšanas vietas vēdināšana vai pārkārtošana utt.) (skatīt nodaļu „Sistēmas uzstādīšanas plānošana”)
	Nepareiza riteņu transmisija	Pārbaudiet un vajadzības gadījumā pareizi nostipriniet riteņus

Darbības traucējums		Iemesls	Risinājumi
Ekrānā redzams paziņojums „Wheel error”		Virsmā ir nelīdzena vai uz tās ir šķēršļi, kas traucē kustībai	Pārbaudiet, vai nopļaujamais zāliens ir līdzens un tajā nav bedru, akmeņu vai citu šķēršļu. Ja ir, aizberiet visas bedres un novāciet šķēršļus gan galvenajā zonā, gan papildu zonās.
		Viena vai abu riteņu pārvada motoru atteice	Nogādājiet robotu tuvākajā pilnvarotajā servisa centrā motora nomainīšanai vai remontam
Ekrānā redzams paziņojums „Too high grass” vai „Blade Error”		Bojāts griezējasmens	Uzstādiet jaunu asmeni (skatīt nodaļu „Asmens nomaināšana”)
		Griezējasmens ir nosprostots ar atkritumiem (lentes, vadi, plastmasas daļas utt.)	Pilnībā izslēdziet robotu (skatīt nodaļu „Robota pilnīga izslēgšana”).  Brīdinājums – ievērojiet piesardzību! Lietojiet aizsargcimdus, lai nesavainotu rokas Atbrīvojiet asmeni no nosprostošanas
		Robots ir iedarbināts pie šķēršļiem (nokrituši zari, aizmirsti priekšmeti utt.).	Robots droši apturēt (skatiet „Robota pilnīga izslēgšana”) Pilnībā izslēdziet robotu (skatīt nodaļu „Robota pilnīga izslēgšana”), aizvāciet šķēršļus un atkal iedarbiniet robotu
		Elektromotora bojājums	Nogādājiet robotu tuvākajā pilnvarotajā servisa centrā motora nomainīšanai vai remontam
		Pārāk augsta zāle	Palieliniet pļaušanas augstumu. Veiciet platības sākotnējo apļaušanu ar parasto zāles pļaujmašīnu
Ekrānā redzams paziņojums „Tilt”		Robots atrodas uz nogāzes, kuras slīpums pārsniedz pieļaujamo	Norobežojiet teritoriju, kas ir pārāk stāva
	LED (c) lampiņa neieslēdzas	Nav pievienots barošanas bloks	Pārbaudiet, vai barošanas bloks ir pareizi pieslēgts elektrības rozetei
		Bojāts drošinātājs	Nogādājiet robotu tuvākajā pilnvarotajā servisa centrā drošinātāja nomainīšanai
	Raidītāja LED (C) ir ieslēgta	Pārrauts perimetra vads	Pilnībā izslēdziet robotu (skatīt nodaļu „Robota pilnīga izslēgšana”). Atvienojiet elektrības vadu no barošanas bloka. Pievienojiet perimetra vadu

DAĻU NOMAĪŅA DAĻU NOMAĪŅA

IETEIKUMI PAR DAĻU NOMAĪŅU



Svarīgi!

Daļu nomaiņu un remontu var veikt tikai saskaņā ar ražotāja norādījumiem, bet, ja šādu darbu apraksts šajā rokasgrāmatā nav sniegts, tad ir jāsazinās ar tuvāko klientu apkalpošanas centru.

AKUMULATORA NOMAĪŅA



Svarīgi!

Akumulatora nomaiņu drīkst veikt tikai pilnvarotā servisa centrā.

ASMENS NOMAĪŅA

1. Pilnībā izslēdziet robotu (skatīt nodaļu „Robota pilnīga izslēgšana”).



Svarīgi!

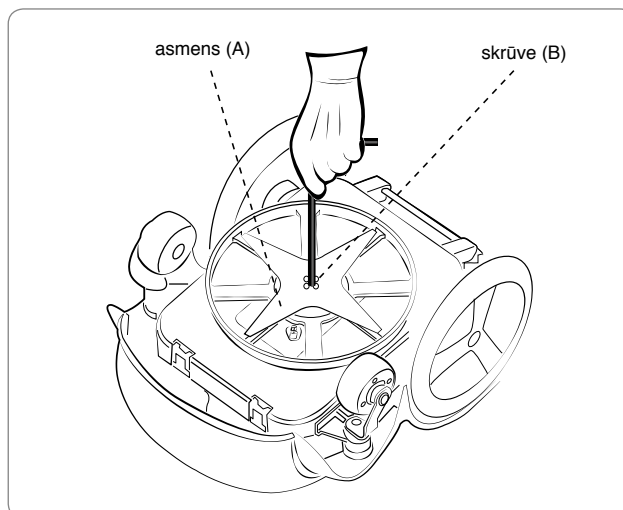
Lietojiet aizsargcimdus, lai nesavainotu rokas.

Nomaiņai drīkst izmantot tikai iekārtai īpaši paredzētu oriģinālo asmeni.

MODEĻI: 7250DE0, 7250EL0, 8250ES0

Asmens kods: CS_D0112_02

2. Apgrīziet robotu otrādi un novietojiet tādā veidā, lai neizjuku pārsegs.
3. Atskrūvējiet skrūves (B), lai noņemtu asmeni (A).
4. Ievietojiet jaunu asmeni un pievelciet skrūves.
5. Pagrieziet robotu atpakaļ tā darba stāvoklī.



LV

ROBOTA NODOŠANA ATKRITUMOS

- Kalpošanas mūža beigās šis izstrādājums ir uzskatāms par elektrisko un elektronisko iekārtu atkritumiem (EEIA). Tāpēc to nedrīkst nodot atkritumos kopā ar parastajiem sadzīves atkritumiem, kā jauktus sadzīves atkritumus (neizjauktā veidā) vai kā sašķirotus sadzīves atkritumus (izjauktā veidā).
- Kad šī iekārta ir nolietota un jānodod atkritumos, lietotājam jānodrošina tās utilizācija saskaņā ar vietējo normatīvo aktu prasībām, jo īpaši elektriskās un elektroniskās sastāvdaļas ir jāizjauc un jāsašķiro specializētos EEIA nodošanas punktos vai arī iekārta ir neizjauktā veidā jānodod izplatītājam jauna pirkuma veikšanas brīdī.
- Bīstamās vielas, ko satur elektriskās un elektroniskās iekārtas, var nodarīt kaitējumu apkārtējai videi un cilvēku veselībai, tāpēc lietotājs ir vistiešākajā veidā atbildīgs par EEIA atkārtotas izmantošanas, utilizācijas un pārstrādes jebkādā citādā veidā veicināšanu.
- Visas daļas, kuras var atsevišķi sašķirot un nodot atkritumos, ir apzīmētas ar.



Uzmanību – bīstami!

Elektrisko un elektronisko iekārtu atkritumi (EEIA) var saturēt bīstamas vielas, kuras var izraisīt kaitīgas sekas apkārtējai videi un cilvēku veselībai. EEIA ir jānodod atkritumos atbilstošā veidā un tikai specializētos atkritumu savākšanas punktos.

- Iepakojums. Iekārtas iepakojums ir izgatavots no pārstrādājamiem materiāliem, un tas ir jānodod atkritumos apkārtējai videi nekaitīgā veidā specializētos atkritumu savākšanas konteineros vai specializētos atkritumu savākšanas punktos.
- Akumulatori. Veci vai izlietoti akumulatori satur apkārtējai videi un cilvēku veselībai kaitīgas vielas, tāpēc tos nedrīkst nodot kopā ar parastajiem sadzīves atkritumiem. Lietotājam akumulatori jānodod atkritumos apkārtējai videi nekaitīgā veidā specializētos atkritumu savākšanas konteineros vai specializētos atkritumu savākšanas punktos.

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

apliecina un uzņemas atbildību par to, ka šāds izstrādājums:

ar akumulatoru darbināms automātiskais zāles pļāvējs robots, modeļi: 7250DE0, 7250EL0, 8250ES0, atbilst drošuma, nekaitīguma veselībai un apkārtējai videi pamatprasībām, kas noteiktas šādās Eiropas Savienības direktīvās:

Direktīva par mašīnām 2006/42/EK, Direktīva par elektromagnētisko savietojamību 2014/30/ES, Direktīva par radioiekārtām 2014/53/ES, Direktīva par atbilstību RoHS 2011/65/ES, Direktīva par EEIA 2012/19/ES, dDirektīva par trokšņu emisiju vidē 2005/88/EK;

Atbilst šādiem saskaņotajiem standartiem:

EN 50636-2-107:2015 un EN 60335-1:2012 + A11:2014 (**drošība**);

EN 62233:2008 (**elektromagnētiskie lauki**);

EN 55014-1:2008 + A1:2010 + A2:2012 (**emisijas**);

EN 61000-3-2:2015 un EN 61000-3-3:2014 (**emisijas**);

EN 55014-2:2015 (**imunitāte**);

EN 50419:2006 (**EEIA marķējums**)

ETSI EN 301 489-1 V1.9.2 (**Elektromagnētiskā savietojamība**)

ETSI EN 301 489-17 V1.3.2 (**Elektromagnētiskā savietojamība**)

ETSI EN 300 328 V1.9.1 (**Radio frekvenču spektra efektivitāte**)

ETSI EN 301 511 V9.0.2 (**Radio frekvenču spektra efektivitāte**)

Projekts

ETSI EN 303 447 V1.1.0_0.0.2 (2017-04)

tāpat arī tiek apliecināts, ka saskaņā ar Direktīvu 2005/85/EK skaņas jaudas līmenis atbilstoši izlases paraugam ir $66 \text{ dB} \pm 2,0 \text{ dB}$ (novērtēts uz A līknes un izteikts kā 1 pW), kas ir garantētais skaņas jaudas līmenis un mazāks par 68 dB (novērtēts uz A līknes un izteikts kā 1 pW), un ka tehniskās lietas saskaņā ar Direktīvu 2005/88/EK un Direktīvu 2006/42/EK ir pieejamas šādā adresē: c/o Zucchetti Centro Sistemi S.p.A. via Lungarno 305/a, Terranuova B.ni (ar), Italy.

Terranuova B.ni 02/10/2017

Bernini Fabrizio
(Ģenerāldirektors)

