

<b>Bendroji informacija.....</b>	<b>2</b>
Žinyno paskirtis.....	2
Gamintojo ir įrangos identifikavimas.....	3
<b>Saugos informacija.....</b>	<b>3</b>
Saugos nuostatai.....	3
Saugos prietaisai.....	4
Saugos signalai.....	5
<b>Techninė informacija.....</b>	<b>6</b>
Techniniai duomenys.....	6
Bendrasis prietaiso aprašymas.....	7
Pagrindinės dalys.....	8
<b>Montavimas.....</b>	<b>9</b>
Pakavimas ir išpakavimas.....	9
Sistemos įdiegimo planavimas.....	9
Perimetro vielos tiesimas.....	11
Grįžimo į krovimo stotį metodas.....	11
Roboto greitojo grįžimo į krovimo stotį sąranka.....	12
Pjautinių plotų ribų paruošimas ir žymėjimas.....	13
Perimetro vielos tiesimas.....	17
Krovimo stoties ir maitinimo bloko įrengimas.....	18
Baterijos krovimas pirmo naudojimo metu.....	19
<b>Reguliavimas.....</b>	<b>20</b>
Reguliavimo rekomendacijos.....	20
Pjovimo aukščio reguliavimas.....	20
<b>Naudojimas ir valdymas.....</b>	<b>21</b>
Naudotojo įsipareigojimai.....	21
Roboto komandų aprašymas.....	21
Meniu prieiga.....	21
Navigacija.....	22
Nustatymai – programavimo režimas.....	24
Darbo režimai – programavimo režimas.....	25
Antriniai plotai – programavimo režimas.....	26
Sauga – programavimo režimas.....	26
Darbinis režimas – programavimo režimas.....	27
Kalbos parinktys – programavimo režimas.....	27
Pradinis įjungimas – automatinis režimas.....	27
Roboto apsauginis stabdymas.....	28
Automatinis grįžimas į krovimo stotį.....	28
Roboto naudojimas uždaruose plotuose be krovimo stoties.....	28
Slaptažodžio įvedimas.....	29
Darbinės būsenos ekranas.....	29
Ilgas nenaudojimas ir paleidimas iš naujo.....	30
Baterijos krovimas po ilgo nenaudojimo laikotarpio.....	31
Naudojimo patarimai.....	32
<b>Planinė techninė priežiūra.....</b>	<b>32</b>
Techninės priežiūros rekomendacijos.....	32
Planinės techninės priežiūros lentelė.....	32
Roboto valymas.....	33
Gedimų identifikavimas ir šalinimas.....	34
<b>Gedimų identifikavimo ir šalinimo vadovas.....</b>	<b>34</b>
<b>Detalių keitimas.....</b>	<b>37</b>
Detalių keitimo rekomendacijos.....	37
Baterijų keitimas.....	37
Peilio keitimas.....	37
Roboto utilizavimas.....	38
<b>Sodo pavyzdys.....</b>	<b>39</b>
<b>Atitikties deklaracija.....</b>	<b>43</b>

Griežtai draudžiama – net iš dalies – atgaminti šį dokumentą be rašytinio gamintojo leidimo. Gamintojas nuolat tobulina savo produktus ir pasilieka teisę be išankstinio perspėjimo atlikti šio dokumento pakeitimus, jeigu dėl šių pakeitimų nekyla pavojus sveikatai ir saugai.  
 © 2008 m. – Tipolito La Zecca tekstas, iliustracijos ir puslapių išdėstymas. Tekstą – visą ar dalį – galima atkurti, jeigu nurodomas autorius.

### ŽINYNO PASKIRTIS

- Šis žinynas yra neatsiejama prietaiso dalis ir buvo sukurtas siekiant suteikti būtiną informaciją žmonėms, įgaliotiems naudoti šį prietaisą jo veikimo laikotarpiu.
- Prietaisą naudojantys asmenys privalo taikyti tinkamą darbo praktiką, atidžiai perskaityti ir laikytis šiame žinyne pateiktų nurodymų.
- Šio žinyno autorius – gamintojas; žinyno originalas parašytas italų kalba, tačiau jį galima versti į kitas kalbas, jei to reikia dėl komercinių arba teisinių priežasčių.
- Siekiant išvengti nereikalingo rizikavimo žmonių sveikata bei sauga ir ekonominės žalos, atidžiai perskaitykite šiame žinyne pateiktus nurodymus.
- Laikykite šį žinyną saugioje ir lengvai prieinamoje vietoje.
- Kai kuri šiame žinyne pateikta informacija ir paveikslai gali šiek tiek skirtis nuo jūsų turimo prietaiso, tačiau tai neturi įtakos jo veikimui.
- Gamintojas pasilieka teisę be išankstinio pranešimo atlikti pakeitimus.
- Šiame žinyne šie simboliai naudojami norint pabrėžti tam tikrą svarbią informaciją arba identifikuoti tam tikras svarbias technines sąlygas.



#### **Dėmesio! Pavojus!**

Šiuo simboliu žymimos pavojingos situacijos, kurių nepaisant gali grėsti pavojus žmonių sveikatai ir saugai.



#### **Įspėjimas! Atsargiai!**

Šiuo simboliu žymimos situacijos, kai būtina elgtis tam tikru būdu, siekiant išvengti pavojaus žmonių sveikatai bei saugai ir apsaugoti prietaisą.



#### **Svarbu!**

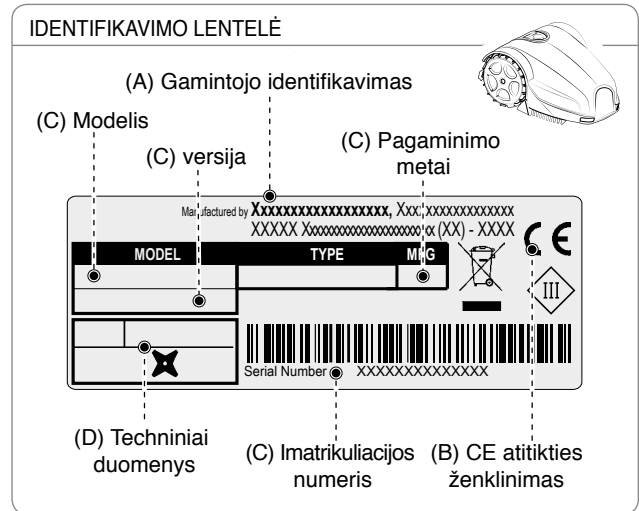
Šiuo simboliu žymima itin svarbi techninė informacija, kurios draudžiama nepaisyti.

## GAMINTOJO IR ĮRANGOS IDENTIFIKAVIMAS

Čia parodytą identifikavimo plokštelę rasite ant paties prietaiso. Joje nurodomi visi identifikavimo duomenys ir informacija, reikalinga norint užtikrinti saugų prietaiso eksploatavimą.

Dėl bet kokių techninių reikalavimų kreipkitės į gamintojo techninės priežiūros centrą arba įgaliojimą atstovą. Norėdami gauti techninės pagalbos, nurodykite identifikavimo plokštelėje nurodytus duomenis, apytikslį eksploatavimo valandų skaičių ir nustatyto gedimo tipą.

- A. Gamintojo pavadinimas.
- B. „CE“ atitikties ženklas.
- C. Modelis ir versija, serijos numeris, gamybos metai.
- D. Techniniai duomenys: įtampa, srovės stipris, apsaugos klasė, masė, pjovimo plotis.



## SAUGOS INFORMACIJA

Gamintojas nuodugniai įvertino galimus pavojus, kylančius iš prietaiso eksploatavimo. Ši informacija pateikiama siekiant informuoti naudotojus apie būtinybę elgtis itin atsargiai, siekiant išvengti pavojų.



### SAUGOS NUOSTATAI



### TŠIS PRODUKTAS YRA SU PEILIAIS, TAD JIS NE ŽAISLAS!

- Prašom prieš naudojant produktą atidžiai perskaityti žinyną, ypač saugos nurodymus, ir įsitikinti, kad juos visiškai supratote. Įrangą naudokite tik pagal gamintojo nurodytą paskirtį. Atidžiai laikykitės eksploatavimo, techninės priežiūros ir remonto instrukcijų.
- Naudodami robotą, įsitinkite, kad darbo vietoje nėra pašalinių asmenų, ypač vaikų, senelių, neįgaliųjų ir gyvūnų. Kitu atveju užprogramuokite robotą dirbti paros metu, kai darbo vietoje nebūna pašalinių asmenų. Jeigu žinote, kad darbo vietoje yra gyvūnų, vaikų arba kitų asmenų, stebėkite robotą. Jeigu roboto kelyje pasitaikė pašalinis asmuo arba gyvūnas, nedelsdami jį sustabdykite.
- Stebėkite robotą, kai jį naudojate netoli viešųjų arba privačiųjų erdvių, saugiai neaptvertų tvora.
- Šį robotą draudžiama naudoti vaikams ir asmenims, turintiems fizinių, jutiminių arba protinių sutrikimų, taip pat asmenims, neturintiems patirties dirbant su šiuo įrenginiu, nebent juos prižiūri asmuo, atsakingas už jų saugą, arba jie gavo nurodymus, kaip naudoti prietaisą. Siekiant užtikrinti, kad vaikai nežaistų su prietaisu, juos reikėtų prižiūrėti.
- Neleiskite roboto naudoti žmonėms, kurie nežino, kaip jis veikia.
- Asmenys, atliekantys prietaiso techninės priežiūros ir remonto darbus, turi būti nuodugniai susipažinę su jo funkcijomis ir saugos taisyklėmis. Prieš naudodami robotą atidžiai perskaitykite naudotojo žinyną ir įsitinkite, kad supratote nurodymus.
- Niekada neišimkite, neapeikite ir negadinkite įdiegtų saugos įrenginių. Gamintojas neatsakingas už padarinius, kylančius iš neoriginalių atsarginių detalių naudojimo. Nesilaikant šio reikalavimo, gali kilti rimtas pavojus žmonių sveikatai ir saugai.
- Įsitinkite, ar ant vejos nėra jokių žaislų, įrankių, šakų, drabužių arba kitų objektų, galinčių sugadinti peilius. Bet kokie objektai ant vejos gali sugadinti arba sutrikdyti tinkamą roboto darbą.

- Niekada neleiskite žmonėms sėstis ant roboto. Niekada nekelkite roboto, norėdami apžiūrėti peilius, ir neneškite jo veikiančio. Nekiškite rankų ir pėdų po veikiančiu robotu.
- Nenaudokite roboto veikiant vejos laistymo sistemai. Šiuo atveju užprogramuokite robotą ir laistymo sistemą dirbti skirtingu laiku. Draudžiama plauti robotą aukšto slėgio įranga, taip pat – iš dalies ar visą – merkti jį į vandenį, nes jis nėra apsaugotas nuo vandens.
- Prieš atlikdami bet kokius reguliavimo ir techninės priežiūros darbus, kuriuos jums leidžiama atlikti, atjunkite maitinimą ir įjunkite saugos prietaisą. Naudokite gamintojo rekomenduojamas asmens apsaugos priemonės – ypač svarbu dirbant su peiliais mėvėti apsaugines pirštines.
- Draudžiama valymo ir techninės priežiūros darbus patikėti be priežiūros paliktiems vaikams.
- Draudžiama naudoti robotą sugedus jo peiliams. Pakeiskite peilius.
- Nenaudokite roboto, jei jo išorinės dalys pažeistos. Jei yra mechaninių pažeidimų, tos dalys turi būti pakeistos.
- Draudžiama naudoti robotą pažeidus transformatoriaus maitinimo kabelį. Pažeistas kabelis gali prisiliesti prie detalių, kuriomis teka elektros srovė. Siekiant išvengti pavojų, laidą būtinai turi pakeisti gamintojas, jo techninės priežiūros centro darbuotojas arba panašią kvalifikaciją turintis specialistas.
- Jeigu naudojimo metu pažeidžiamas elektros laidas, paspauskite "STOP" mygtuką, kad robotas sustotų, ir atjunkite maitinimo skydelį nuo elektros lizdo.
- Siekdami įsitikinti, kad peiliai, tvirtinimo varžtai ir pjovimo mechanizmai yra nesusedėję ir nesugadinti, reguliariai apžiūrėkite robotą. Siekdami užtikrinti, kad robotas yra geros darbinės būklės, įsitikinkite, ar priveržti visi varžtai ir veržlės.
- Jei naudojimo metu pastebite nenormalius roboto virpesius, paspauskite "STOP" mygtuką, kad robotas sustotų, ir atjunkite maitinimo skydelį nuo elektros lizdo.
- Niekada nenaudokite ir nekraukite roboto sprogioje ir (arba) degioje aplinkoje.
- Naudokite tik gamintojo suteiktą baterijos kroviklį ir maitinimo bloką. Netinkamai naudojant robotą, gali rasti elektros smūgių, perkaitimas, iš baterijos gali ištekėti šildinantys skysčiai. Esant bet kokių skysčių nuotėkiui, nuplaukite bateriją vandeniu ar neutralizuojamuoju skysčiu; jeigu skysčių pateko į akis kreipkitės į gydytoją.

---

## SAUGOS PRIETAISAI

---

### 1. Buferiai

Kai robotas atsitrenkia į aukštesnį nei 10 cm objektą, siekiant išvengti kliūties, buferio jutiklis suaktyvinamas, eiga ta kryptimi stabdoma, robotas važiuoja atgal.

### 2. Inklinometras

Jeigu robotas dirba ant paviršiaus, kurio nuolydis didesnis nei leistinas, arba jeigu robotas apvirsta, stabdomas roboto peilių darbas.

### 3. Avarinio išjungimo jungiklis

Jungiklis yra viršutinėje roboto dalyje, pažymėtas žodžiu STOP, didesniu nei kitų komandų mygtukai. Bet kuriuo metu paspaudus šį mygtuką, robotas ir jo peiliai nedelsiant stabdomi.






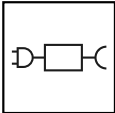

### 4. Apsauga nuo viršsrovių

Kiekvienas veikiantis variklis (peilių ir ratų) nuolat stebimas, siekiant užkirsti kelią perkaitimui. Jeigu perkaito ratų variklis, robotas bandys važiuoti priešinga kryptimi. Užfiksavęs viršsrovį, robotas išsijungia ir informuoja apie klaidą. Jeigu perkaista peilių variklis, yra du galimi sprendimo būdai. Jeigu parametrai patenka į pirmąjį diapazoną, robotas bandys manevruodamas atblokuoti peilius. Jeigu viršsrovis yra žemiau apsaugos diapazono ribos, robotas sustoja ir informuoja apie variklio klaidą.

### 5. Signalo nebuvimo jutiklis

Jeigu nėra signalo, robotas automatiškai stabdomas.

## SAUGOS SIGNALAI

	<p>Prieš naudodami įrenginį, atidžiai perskaitykite naudojimo instrukcijas.</p>		<p>Nuo veikiančio įrenginio laikykitės saugaus atstumo.</p> <p>Veikiant robotui, įsitinkinkite, kad darbo vietoje nėra pašalinių asmenų (ypač vaikų, senelių bei neįgaliųjų) ir gyvūnų. Laikykitės vaikų, gyvūnų ir kitus asmenis saugiu atstumu nuo veikiančio roboto. Siekiant išvengti rizikos, rekomenduojame suprogramuoti atitinkamą vejos pjovimo laiką.</p>
	<p>Nelieskite besisukančių peilių ir neikiškite rankų arba kojų po veikiančiu įrenginiu. Nelieskite roboto, kol visiškai nesustojo peiliai ir besisukančios detalės.</p>		<p>Dėmesio! Nepurškite ant roboto vandens net norėdami jį nuvalyti!</p> <p>Veikiant robotui, įsitinkinkite, kad darbo vietoje nėra pašalinių asmenų (ypač vaikų, senelių bei neįgaliųjų) ir gyvūnų. Laikykitės vaikų, gyvūnų ir kitus asmenis saugiu atstumu nuo veikiančio roboto. Siekiant išvengti rizikos, rekomenduojame suprogramuoti atitinkamą vejos pjovimo laiką.</p>
	<p>Draudžiama lipti ant įrenginio.</p>		<p>Naudokite robotą tik su maitinimo šaltiniais, kurie nurodyti techninės informacijos skyriuje "Techniniai duomenys".</p>
	<p>Prieš atlikdami priežiūros darbus arba keldami robotą veļapjovę, įjunkite saugos įrenginį.</p>		

# TECHNINĖ INFORMACIJA

## TECHNINIAI DUOMENYS

LT

Aprašymas		Modelis				
		7030BA0	7030DE0	7030EL0	7030EP0	7030ES0
Didžiausias rekomenduojamas pjautinos vejos plotas						
Įrenginio darbo pajėgumas ( -20%(*))	m <sup>2</sup> (sq ')	500 (5380 ')	800 (8608 ')	1100 (11836 ')	1600 (17216 ')	2000 (21520 ')
<b>Ypatybės</b>						
Matmenys (P x A x l)	mm	537x415x252				
Roboto svoris (su baterija)	kg	9,5	9,8	10,1		
Pjovimo aukštis (min./maks.)	mm (")	25-60 (0.98-2.36 ")				
Peilių skersmuo	mm (")	250 (9.84 ")				
Varikliai		su šepetėiais		be šepetėių		
Pjovimo peilių greitis	RPM	2400	2800			
Važiavimo greitis	Metres / Minute	25 (82 ')	28 (91 ')	30 (98,43 ')		
Maksimalus rekomenduojamas nuolydis (*)	%	45% leistinas, atsižvelgiant į vejos sąlygas ir sumontuotus priedus. 35% maksimalus valdomas ir rekomenduojamas nupjautos vejos sąlygomis. 20% šalia pakraščių arba perimetro vielos.				
Darbinė aplinkos temperatūra	Max °C	<b>ROBOTO:</b> -10°(14 F.) (Min) +50° (122 F.) (Max) <b>KROVIMO STOTIS :</b> -10°(14 F.) (Min) +45° (113 F.) (Max) <b>BATERIJOS KROVIKLIO:</b> -10°(14 F.) (Min) +40° (104 F.) (Max)				
Nustatytas garsumo lygis	dB(A)	65		64		
Apsaugos nuo vandens klasė	IP	IP44				
<b>Elektrinės ypatybės</b>						
Maitinimo blokas (ličio jonų baterijai)		Mean Well OWA-60E-30ZCT  Įvestis: 100 - 240 V~; 1.2 A; 50/60 Hz; 2 klasė  Išvadas: 29.4 V =; 2.0 A;			Mean Well ELG-150-30ZCTE  Įvestis: 100 - 240 V~; 2 A; 50/60 Hz; 1 klasė  Išvadas: 29.4 V =; 5.0 A	
<b>Akumuliatoriaus ir kraunamųjų baterijų tipas</b>						
Kraunamoji ličio jonų baterija (nurodytoji įtampa)		25.9V – 1x2.5 Ah	25.9V – 2x2.5 Ah		25.9V – 3x2.5 Ah	
Kroviklis		29.4 Vcc - 2.0 A			29.4 Vcc - 5.0 A	
Vidutinis krovimo laikas	hh:mm	1:15	2:00		3:00	3:00
Vidutinis krovimo laikas po viso krovimo ciklo (*)	hh:mm	0:50	2:00	2:30	3:30	4:00

(\*) Svarbu žolės ir vejos pobūdis, taip pat pjaunamos teritorijos sudėtingumas.

Įranga / priedai / funkcijos				
Tvarkomi plotai, įskaitant pirminę zoną		2	3	4
Uždarų plotų tvarkymas		neprieinama	standartinis	
Lietaus jutiklis		standartinis		
Pjaunamos vejos jutiklis užsiprogramuojantis (patentuotas)	–	neprieinama	standartinis	
Įvažiavimo į krovimo stotį metodas		“V-Meter” - “sekti viela”		
Greitasis sąrankos įvedimas		standartinis		
Maksimalus perimetro vielos ilgis (apytikslis, apskaičiuotas pagal normalų perimetrą)	m (')	800 (2624 ')		

(\*) Svarbu žolės ir vejos pobūdis, taip pat pjaunamos teritorijos sudėtingumas.

## BENDRASIS PRIETAISO APRAŠYMAS

Šis prietaisas – tai robotas, suprojektuotas ir pagamintas automatiškai pjauti žolę soduose ir veją prie namų bet kuriuo paros metu.

Jis yra nedidelis, kompaktiškas, tylus ir lengvai transportuojamas. Atsižvelgiant į pjautino paviršiaus sąlygas, robotą galima suprogramuoti pjauti daugiau nei vieną plotą: pirminį plotą ir antrinius plotus (atsižvelgiant į įvairių modelių technines sąlygas).

Robotas pjauna žolę arba veją plote, kurio ribas žymi perimetro viela.

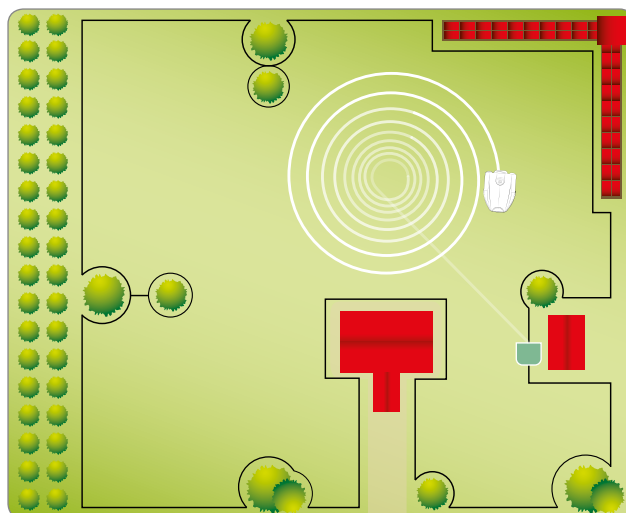
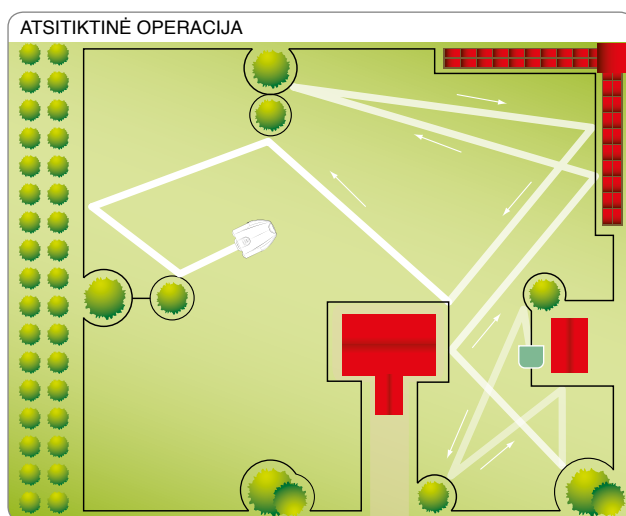
Kai robotas aptinka perimetro vielą arba susiduria su kliūtimi, jis pakeičia važiavimo kryptį į kitą atsitiktinę kryptį ir pradeda pjauti tą kryptimi. Robotas neprivažiuoja ribojimo vielos atstumu, kuris siekia pusę jo ilgio.

Robotas automatiškai pjauna visą pažymėtą vejos plotą (žr. paveikslą).

Robotas geba atpažinti aukštesnę ir (arba) tankesnę žolę sode ir automatiškai įjungti (jei reikia), judėjimą spirale, siekiant užtikrinti nepriekaištingą apdailą. Judėjimą spirale taip pat galima įjungti paspaudus mygtuką „ENTER“, kai robotas pjauna veją.

Vejos paviršius, kurį robotas vejapjovė gali pjauti, priklauso nuo įvairių veiksnių, pvz.:

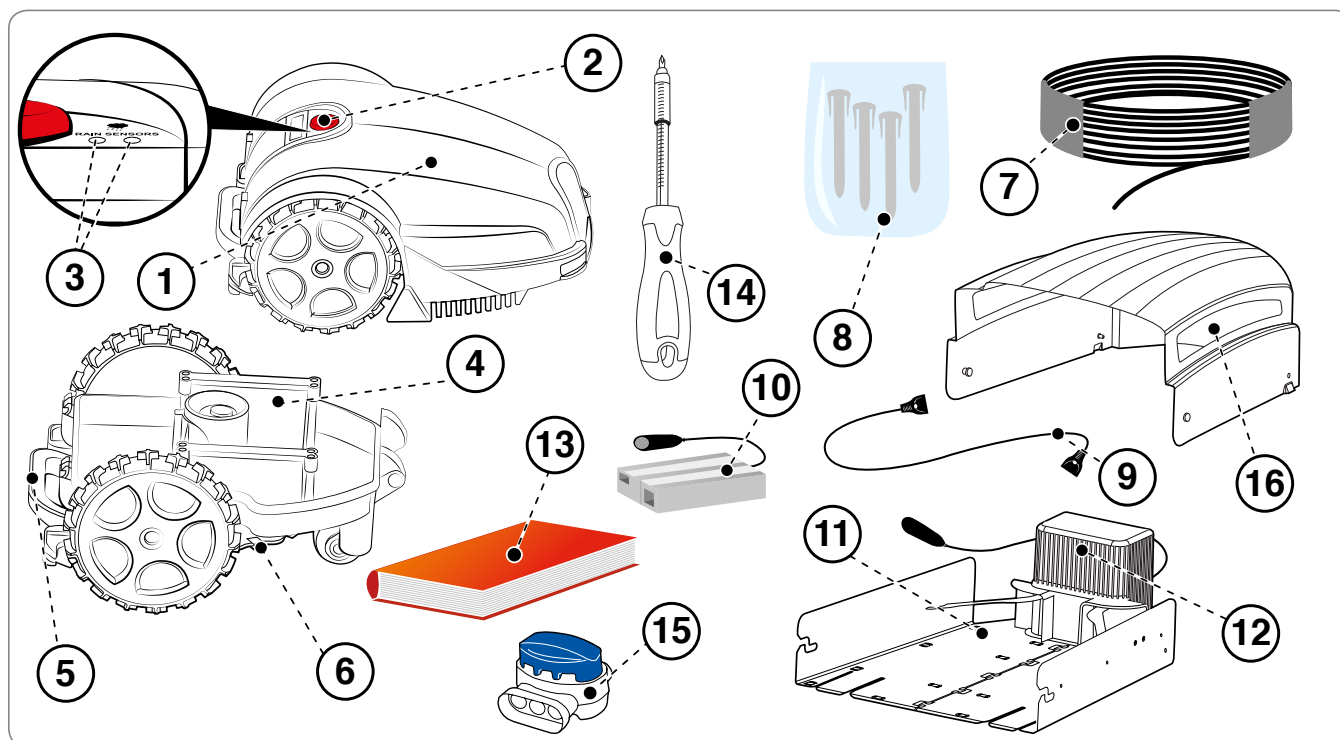
- roboto modelio ir sumontuotų baterijų tipo;
- ploto techninių sąlygų (ploto nesimetriškumo, nelygių paviršių, išskaidytų plotų ir kt.);
- vejos sąlygų (žolės tipo ir aukščio, drėgmės ir kt.);
- peilių būklės (aštrumo, likučių ir nuosėdų nebuvimo ir kt.);



## PAGRINDINĖS DALYS

LT

MODELIS		7030BA0		7030DE0		7030ELO		7030EP0		7030ES0		
		A	B	A	B	A	B	A	B	A	B	C
1	Robotas	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
2	Klaviatūros komandos	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
3	Lietaus jutiklis	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
4	Baterija	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
5	Rankena	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
6	Peilis	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
7	Perimetro vielos ritė	100m	0	150m	0	150m	0	150m	0	150m	0	0
8	Kuoliukai	100	20	200	20	200	20	200	20	200	20	20
9	Maitinimo kabelis maitinimo blokui	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
10	Maitinimo blokas	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
11	Krovimo stotis	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
12	Siūstuvai	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
13	Naudotojo žinynas	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
14	Pjovimo aukščio reguliavimo raktas	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
15	Perimetro vielos jungtis	✓	-	✓	-	✓	-	✓	-	✓	-	-
16	Kroviklio gaubtas	-	-	-	-	-	-	-	-	-	✓	-





Įranga pristatoma tinkamai supakuota. Išpakuodami atsargiai išimkite įrenginį ir apžiūrėkite, ar dalys nepažeistos.



**Įspėjimas! Atsargiai!**

**Saugokite plastikinę pakuotę ir konteinerius nuo kūdikių ir vaikų: pavojus uždusti!**



**Svarbu!**

**Pasilikite pakavimo medžiagas ateičiai.**

## SISTEMOS ĮDIEGIMO PLANAVIMAS

Robotą vejapjovę įdiegti nesunku, tačiau reikia šiek tiek paplanuoti, siekiant išrinkti geriausią vietą krovimo stotčiai, maitinimo blokui ir perimetro vielai ištiesti.

- Krovimo stotis turi būti vejos pakraštyje, pageidautina, didžiausiam plote, iš kurio lengvai prieinami kiti vejos plotai. Plotas, kuriame įrengta krovimo stotis, toliau vadinamas pirminiu plotu.



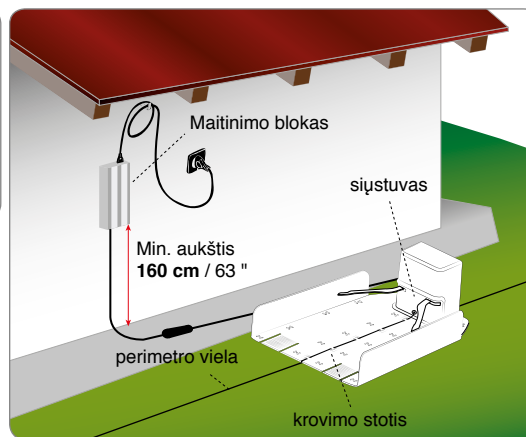
**Įspėjimas! Atsargiai!**

**Maitinimo bloką statykite vaikams nepasiekiamoje vietoje. Pavyzdžiui, ne žemiau nei 160 cm aukštyje.**



**Įspėjimas! Atsargiai!**

**Įsitinkite, kad tik įgalioję asmenys galėtų prieiti prie maitinimo bloko.**



**Įspėjimas! Atsargiai!**

**Prijungiant elektros grandinę, maitinimo lizdas turi būtina būti įrengimo plote. Būtina įsitikinti, kad maitinimo tinklo jungtis atitinka galiojančius įstatymus. Siekiant visiškai užtikrinti saugą, įsitikinkite, kas elektros sistema, prijungta prie maitinimo bloko, yra tinkamai įžeminta. Maitinimo grandinė turi būti apsaugota liekamosios srovės prietaisu (RCD), kurio suveikimo srovė yra ne didesnė nei 30 mA.**

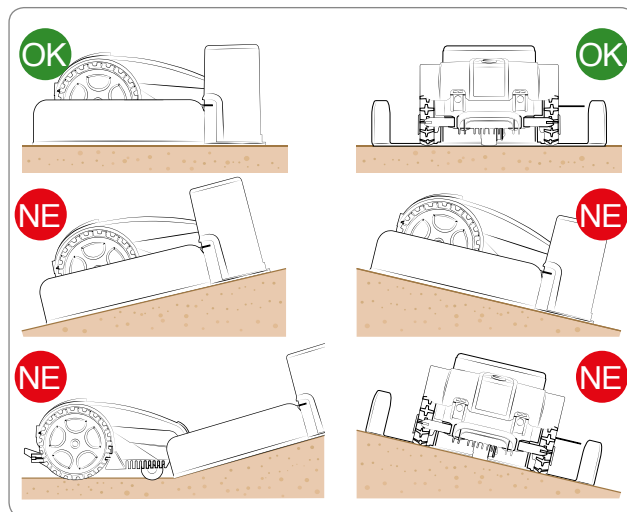


**Svarbu!**

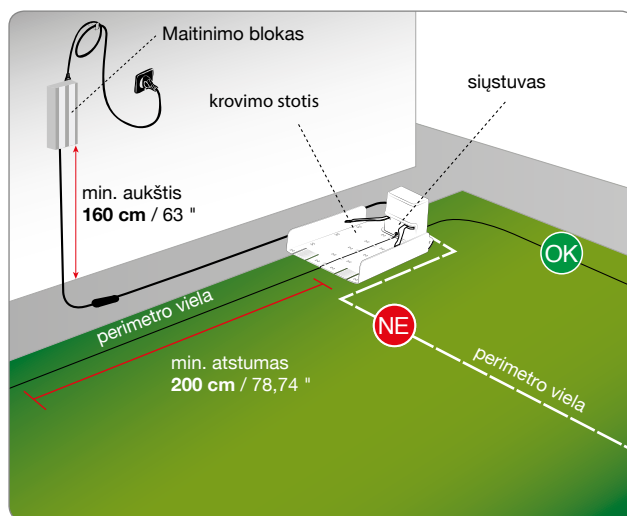
**Patariama montuoti bloką elektros detalių spintoje (skirtoje naudoti lauke ir viduje) su rakinama spyna ir tinkama ventiliacija, siekiant užtikrinti tinkamą oro apytaką.**

- Robotas vejapjovė turi gebėti darbo pabaigoje lengvai rasti krovimo stotį. Toje pačioje vietoje jis pradeda naują darbo ciklą ir iš ten ieško kitų pjautinų plotų, toliau vadinamų antriniais plotais.
- Krovimo stotį reikėtų statyti:
  - ant lygaus paviršiaus;
  - ant kompaktiško, stabilaus paviršiaus su gera drenažo sistema;
  - pageidautina – plačiausioje vejos vietoje;
  - jeigu naudojate purkštuvus, įsitinkite, kad vandens srovės nebūtų nukreiptos į krovimo stotį;
  - įsitinkite, kad krovimo stoties įvažiavimas būtų tokioje padėtyje, kaip nurodyta paveiksle, kad robotas galėtų į ją įvažiuoti sekdamas perimetro viela prieš laikrodžio rodyklę;
  - prieš krovimo stotį turi būti 200 cm ilgio laisvas plotas;
  - bet kokie metaliniai virbai arba turėklai, kertantys veją šalia stoties, gali trukdyti signalui. Statykite stotį kitoje sodo pusėje arba saugiu atstumu nuo metalinio barjero. Norėdami gauti daugiau informacijos, kreipkitės į gamintojo techninės priežiūros centrą arba įgaliojimą atstovą.
- Krovimo stotį būtina gerai pritvirtinti prie žemės. Tam, kad prieš krovimo stotį nesusidarytų joks laiptelis, prieš įvažiavimą paklokite šiek tiek netikros žolės. Taip pat galite pašalinkite dalį žolės paviršiaus ir krovimo stotį įleisti į žolę.
- Krovimo stotis jungiama prie maitinimo bloko naudojant kabelį, kurį reikia patraukti nuo krovimo stoties, už pjautino ploto ribų.

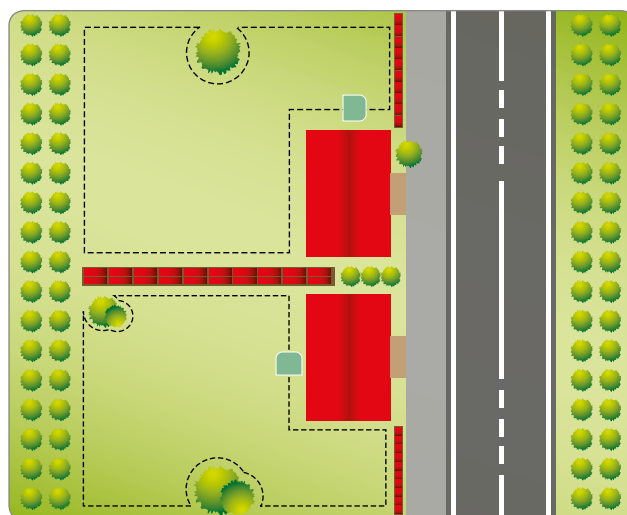
- Maitinimo bloką statykite atsižvelgdami į šiuos reikalavimus:
  - gerai vėdinamoje vietoje, apsaugotoje nuo atmosferinių veiksnių ir tiesioginių saulės spindulių;
  - pageidautina, namuose, garaže arba palėpėje;
  - jeigu statote lauke, saugokite robotą nuo tiesioginių saulės spindulių ir vandens. Dėl to jį reikia saugoti vėdinamoje dėžėje. Saugokite nuo tiesioginio sąlyčio su dirva ir drėgna aplinka;
  - statykite kitapus vejos ploto, ne jame;
  - ištieskite perteklinį kabelį nuo krovimo stotelės į maitinimo bloką. Netrumpinkite ar neilginkite laido.



- Įeinančioji vielos atkarpa turi būti tiesi ir bent 200 cm statmena krovimo stotiai, o išeinančioji vielos atkarpa turi eiti nuo krovimo stoties; tokiu būdu robotas gali tinkamai įvažiuoti į krovimo stotį.



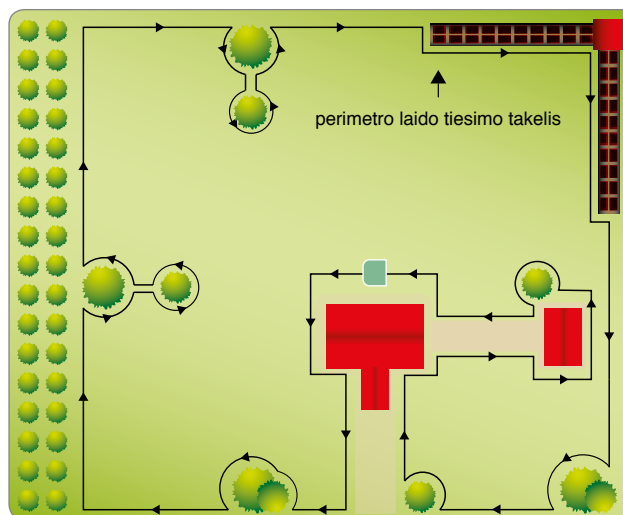
Jeigu robotą vejapjovę montuojate netoli ploto, kuriame yra kitas robotas (to paties arba kito gamintojo), tada roboto siūstuvą ir imtuvą įrengimo metu reikia pakeisti, kad šių robotų dažniai netrukdytų vienas kitam. Tokiu atveju kreipkitės į artimiausią klientų aptarnavimo centrą.



## PERIMETRO VIELOS TIESIMAS

Prieš tiesiant perimetro vielą būtina patikrinti visą vejos paviršių. Siekdami užtikrinti tinkamą roboto vejąpovės darbą, tiesdami perimetro vielą, esant reikalui atlikite bet kokius reikalingus žolės ir dirvos pakeitimus.

1. Įvertinkite geriausią grįžimo į krovimo stotį trajektoriją pagal nurodymus, kuriuos rasite skyriuje „GRĮŽIMO Į KROVIMO STOTĮ METODAS“.
2. Vadovaudamiesi nurodymais, kuriuos rasite skyriuje „ROBOTO GREITOJO GRĮŽIMO Į KROVIMO STOTĮ SAŖANKA“, įvertinkite, ar reikalingas nestandartinis perimetro vielos tiesimas.
3. Darbo zonų paruošimas ir apibrėžimas.
4. Perimetro vielos tiesimas.
5. Krovimo stoties ir maitinimo bloko įrengimas. Tiesdami perimetro vielą, laikykitės tiesimo krypties (pagal laikrodžio rodyklę) ir sukimo krypties apie gėlių lysves (prieš laikrodžio rodyklę) reikalavimų, kaip parodyta paveiksle.

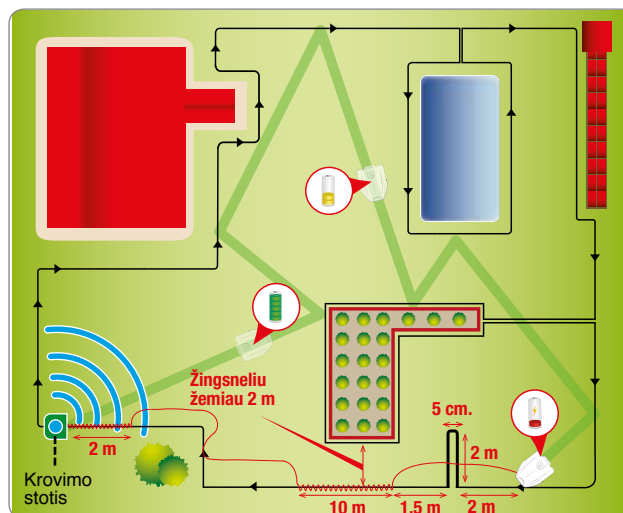


## GRĮŽIMO Į KROVIMO STOTĮ METODAS

Robotas gali grįžti į krovimo stotį dviem skirtingais būdais, atsižvelgiant į tai, kaip nustatyta naudotojo meniu laukelyje „Settings“ – „Re-entry to Base“ (Nustatymai – Grįžimas į bazę). „On the Wire“ (ant vielos) metodą naudokite tik tada, kai sode ir netoli perimetro vielos (2 m atstumu) yra įvairių kliūčių. Visais kitais atvejais geriau naudoti metodą „V-Meter“, leidžiantį greičiausiai grįžti į krovimo stotį.

„Follow wire“. (Sekti vielą). Naudojant šį grįžimo į krovimo stotį metodą, robotas seka perimetro vielą; jo ratai gali būti bet kurioje vielos pusėje. Jeigu naudojamas šis metodas, nebūtina paruošti „Recall on Wire“ (iškvietą ant vielos), kaip nurodyta toliau.

„V-Meter“. (Tik kai kuriuose modeliuose, žr. skyrių „Techninės sąlygos“). Nustačius šį grįžimo į krovimo stotį metodą, robotas grįžta palei perimetro vielą nurodytu atstumu (nuo kelių centimetrų iki metro), kartais liسدamas išlinkusias sritis, kol galiausiai atpažįsta krovimo stoties signalą sekti vielą ir tinkamai grįžti į krovimo stotį.



Jeigu yra siaurų pravažiavimo vietų arba rodyklė greitajam grįžimui į krovimo stotį, vielą reikia kloti specialiu, vadinamuoju „Recall on the wire“ (iškvietą ant vielos), būdu.

Atpažinęs iškvietą ant vielos, robotas nedideliu greičiu ir dar tiksliau seka perimetro vielą apie 10 metrų. Tada jeigu robotas nerado greitojo grįžimo arba krovimo stoties, jis persijungia į „V-Meter“ režimą.

Įrengdami iškvietą ant vielos, laikykitės šių nurodymų:

- Iškvietą („recall“) – tai maždaug 2 m ilgio vielą, kur tarp kiekvienos vielos yra maždaug 5 cm atstumas.
- Iškvietą reikia įrengti 2 m atstumu nuo bet kokių siaurų pravažiavimo vietų.
- Iškvietą reikia įrengti sekcijoje priešais greitojo grįžimo dalį.

**Pastaba: Jeigu robotas neranda krovimo stoties per tam tikrą laiką, jis seka perimetro vielą režimu „Follow wire“ (sekti vielą).**

## ROBOTO GREITOJO GRĮŽIMO Į KROVIMO STOTĮ ŠARANKA

(Tik kai kuriems modeliams, žr. skyrių „Techninės sąlygos“). Norint pasinaudoti greitojo grįžimo metodu, perimetro vielą reikia pakloti ypatingu būdu, leidžiančiu robotui sutrumpinti grįžimo kelią į krovimo stotį. Šį specialų perimetro vielos tiesimo metodą reikėtų naudoti tik soduose, kur dėl greitojo grįžimo gerokai sutrumpėja važiuotinas atstumas ir kurių perimetras yra didesnis nei 200 m.

Norėdami pritaikyti greitojo grįžimo metodą, padėkite perimetro vielą ant žemės taip, kad ji sudarytų trikampį, kurio viena kraštinė – 50 cm, o kitos dvi po 40 cm, kaip parodyta paveiksle.

Robotui grįžtant į krovimo stotį dviem ratais bet kurioje vielos pusėje, jis atranda šį trikampį ir sustoja. Tada robotas pasisuka maždaug 90° link sodo vidurio ir pradeda judėti nauja kryptimi, kol neatsitrenkia į perimetro vielą priešingoje pusėje.

Patieskite vielą greitojo grįžimo būdu toje vietoje, kur prieš stotį yra bent 200 cm tiesios vielos ir bent 150 cm tiesios vielos už jos.

Neklokite vielos palei tiesią dalį tiesiai prieš krovimo stotį arba šalia kokių nors kliūčių. Įsitinkite, kad grįžimo kelyje nėra kliūčių, galinčių trukdyti greitam grįžimui.

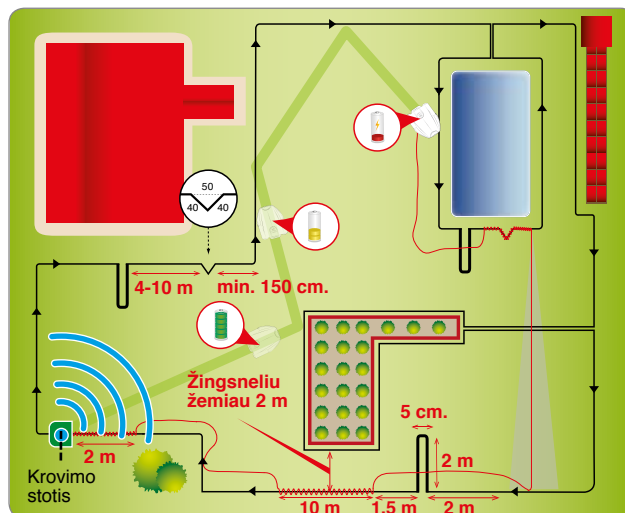
Netieskite vielos ant pernelyg stataus šlaito, kad robotas galėtų ją lengvai rasti. Didžiausias galimas nuolydis priklauso nuo vejos sąlygų. Jis turėtų būti ne didesnis nei maždaug 20 %.



### Svarbu!

**Netinkamai sukonstravus roboto greitojo grįžimo ženklą, robotui gali nepavykti greitai grįžti į krovimo stotį. Kai robotas važiuoja link antrinio ploto palei perimetro vielą, jis gali nerasti greitojo grįžimo ženklą.**

Šiame paveiksle patariama, kaip tinkamai sukonfigūruoti roboto greitojo grįžimo ženklą.

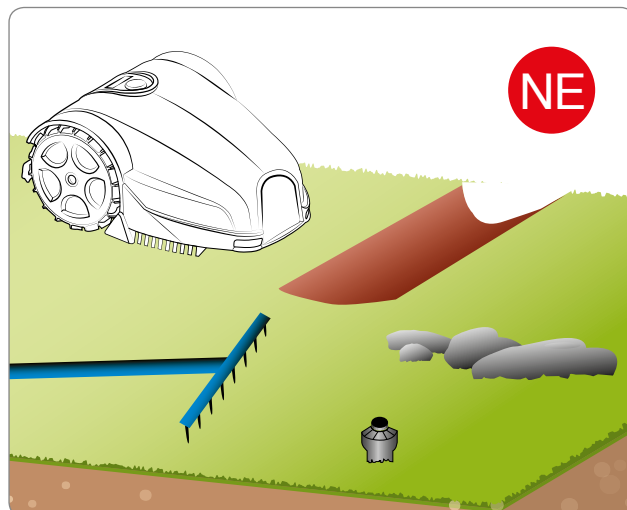


## Pjautinos vejos paruošimas

1. Įsitinkite, kad pjautina veja yra lygi, be duobių, akmenų ir kitų kliūčių. Jei reikia, paruoškite veją užpildydami bet kokias duobes ir pašalindami bet kokias kliūtis. Jeigu kai kurių kliūčių pašalinti nėra galimybės, būtina tinkamai pažymėti šias sritis perimetro viela.
2. Robotas gali pjauti žolę darbiname plote, kurio maksimali įkalnė – 45 % (45 cm metre), ant įprastos sausos vejos, nerizikuojant, kad praslys ratai, atsižvelgiant į sumontuotus priedus. Kitais atvejais ir statesnė nei 35 % įkalnė yra per didelė.

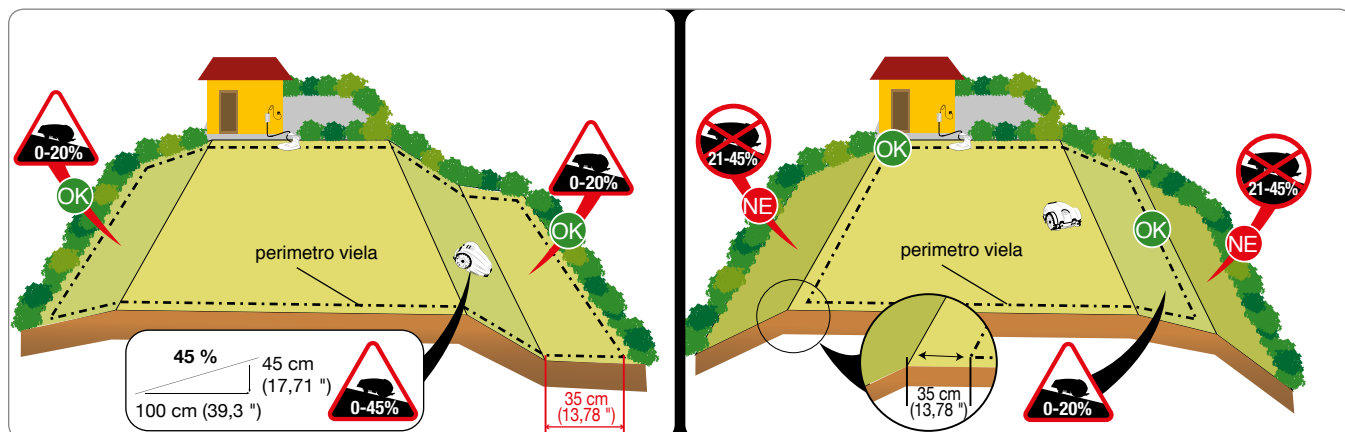
Perimetro viela reikia tiesti ant paviršiaus, kurio įkalnė ne didesnė nei 20 % (20 cm metre), turint omenyje, kad robotui grįžtant į krovimo stotį reikalingas geresnis sukibimas. Todėl būtina atidžiai patikrinti vejos sąlygas ir paisyti šių apribojimų. Jeigu perimetro viela klojama ant paviršiaus, kurio įkalnė daugiau nei 20 %, robotas, norėdamas lengviau važiuoti, gali nuo jos nuklysti, negalėdamas įveikti siaurų pravažiavimų ir atpažinti greitojo grįžimo ženklą. Įkalnė negali didėti bent 35 cm perimetro vielos vidinėje arba išorinėje pusėje. Nesilaikant šių reikalavimų, robotui, pjaunančiam veją įkalnėse (nuokalnėse), aptikus viela, jo ratai gali paslysti ir jis gali išvažiuoti iš darbinės zonos.

Jeigu ant įkalnių (nuokalnių), kurios yra arti nurodytų ribų, yra kokių nors kliūčių, reikia išlyginti žemės paviršių dalyje į įkalnę bent 35 cm nuo kliūties, siekiant sumažinti įkalnę.



### Svarbu!

**Draudžiama pjauti žolę plotuose, kurių šlaitai statesni nei leistini. Todėl nutieskite perimetro viela prieš šlaitą, kad jis nebūtų įtrauktas į pjautiną plotą.**



## Pjautino ploto ribų žymėjimas

3. Patikrinkite visą vejos paviršių ir įvertinkite, ar būtina jį skaidyti į atskiras zonas, kaip aprašyta toliau. Siekdami palengvinti šią procedūrą, prieš tiesdami perimetro vielą, patikrinkite visą kelią. Paveiksle parodyta veja su perimetro vielos tiesimo takeliu.

Įrengdami išskirkite bet kokius antrinius plotus ir uždaras zonas. Antrinis plotas – tai vejos dalis, kurią su pirmine veja jungia robotui įprastai sunkiai pravažiuojamas koridorius. Šią sritį turėtų būti galima pasiekti be nuolydžių, kurie didesni nei leistini. Ar zona yra vadintina „antriniu plotu“ taip pat priklauso nuo pirminio ploto dydžio. Kuo didesnis pirminis plotas, tuo sunkiau pasiekti siaurus koridorius. Bendrai kalbant, koridorius, siauresnis nei 200 cm, laikomas antriniu plotu.

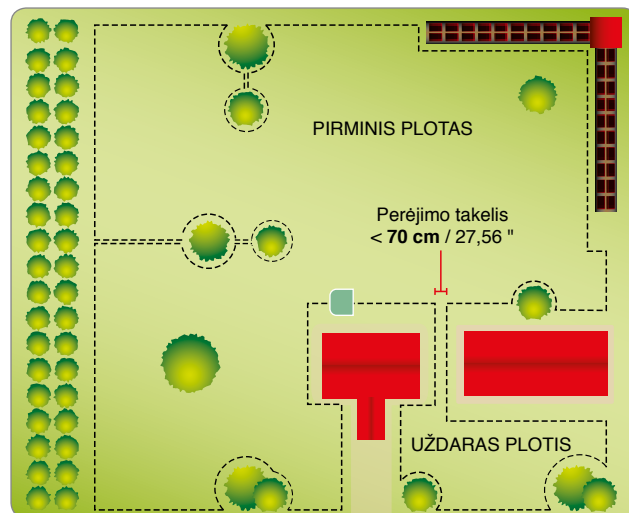
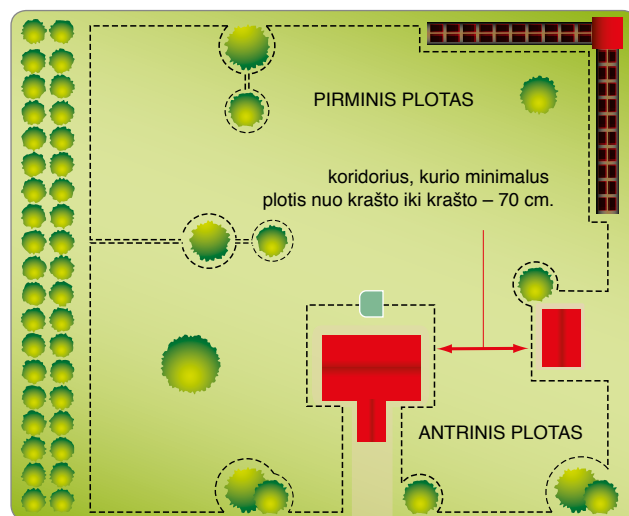
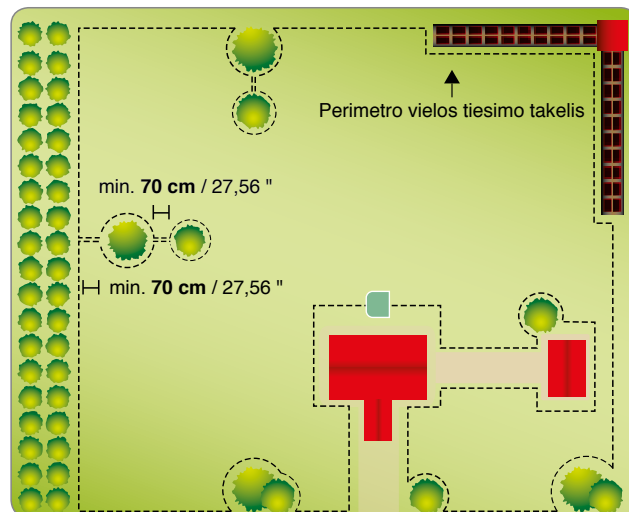
Prižiūrėtinų antrinių plotų skaičius priklauso nuo modelio techninių sąlygų (žr. „Techninės sąlygos“).

Minimalus leistinas koridorius – 70 cm nuo kiekvieno perimetro vielos krašto. Perimetro viela turi būti atokiai (atstumą žr. toliau) nuo bet kokių objektų už vejos; todėl būtinas plotis koridoriui turi būti 140 cm, jeigu abiejose pusėse yra siena arba gyvatvorė.

Jeigu koridorius labai ilgas, tarpas tarp perimetro vielų turėtų būti didesnis nei 70 cm.

Programavimo metu būtina nurodyti antrinių plotų dydį kaip procentinę vejos dalį ir greičiausiai kryptį ją pasiekti (pagal arba prieš laikrodžio rodyklę), taip pat vielos metrų skaičių, reikalingą pasiekti antrinį plotą. Žr. „Programavimo režimas“.

(Tik kai kuriems modeliams, žr. skyrių „Techninės sąlygos“). Jeigu minėti minimalūs reikalavimai nepatenkinami, t. y. plotas, kurį skiria įkalnė arba nuokalnė, robotui yra netinkama, arba yra koridorius, siauresnis nei 70 cm tarp perimetro vielų, šis vejos plotas laikomas uždaru plotu. Norėdami pažymėti uždarą plotą, padėkite išeinančiąją ir įeinančiąją perimetro vielas tame pačiame takelyje maksimaliu 1 cm atstumu. Tokiu būdu robotas negali pats nuvažiuoti į šį plotą ir su juo reikia elgtis taip, kaip nurodyta skyriuje „Uždarų plotų tvarkymas“. Pjaudamas uždarus plotus, robotas savarankiškai prižiūri mažesnj plotą.



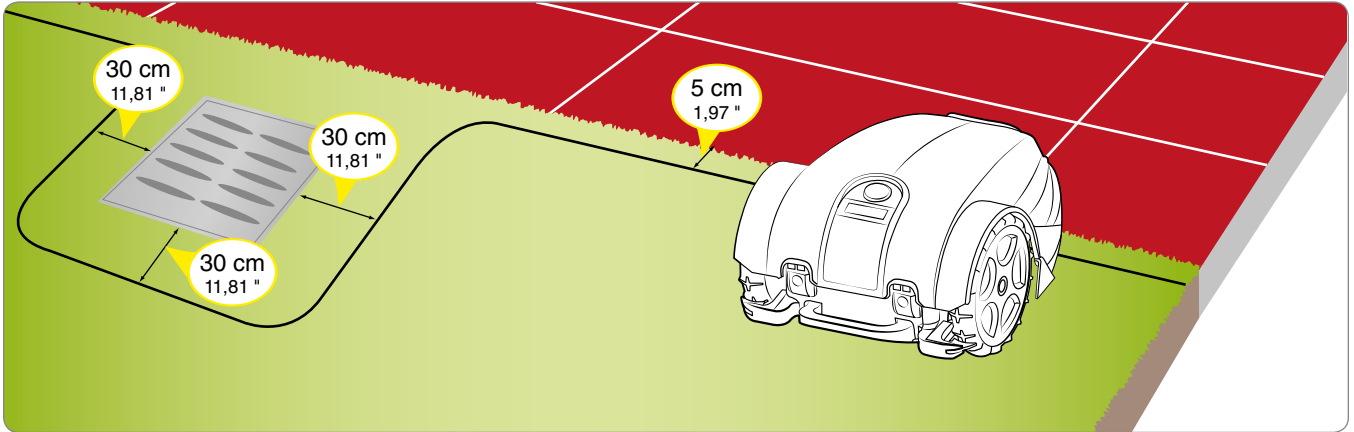
4. Jeigu darbinio ploto viduje arba už jo ribų yra šaligatvis arba kelias, kuris yra tokio pat aukščio kaip veja, tieskite perimetro vielą 5 cm atstumu nuo šaligatvio krašto. Robotas šiek tiek nuvažiuos nuo vejos ir bus nupjauta visa žolė. Jeigu šaligatvis pagamintas iš metalo arba jeigu yra metalinis šulinio dangtis, dušo plokštė arba elektros laidai, siekdami apsaugoti robotą nuo gedimų ir perimetro vielos sutrikdymų, perimetro vielą tieskite bent 30 cm nuo metalinio objekto.



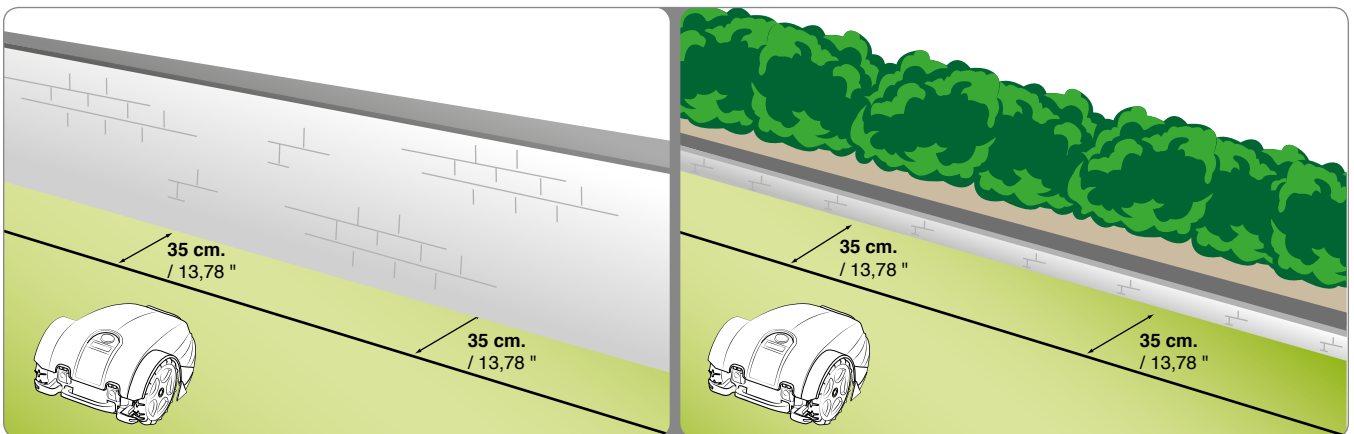
**Svarbu!**

LT

**Paveiksle pateiktas objektų darbiniam plote pavyzdys, taip pat atstumai, kurių reikia laikytis tinkamai tiesiant perimetro vielą. Siekdami išvengti perimetro vielos signalo trukdžių, pažymėkite geležinių arba kitokių metalų objektų (drenažo dangčių, elektros jungčių, etc.) ribas.**

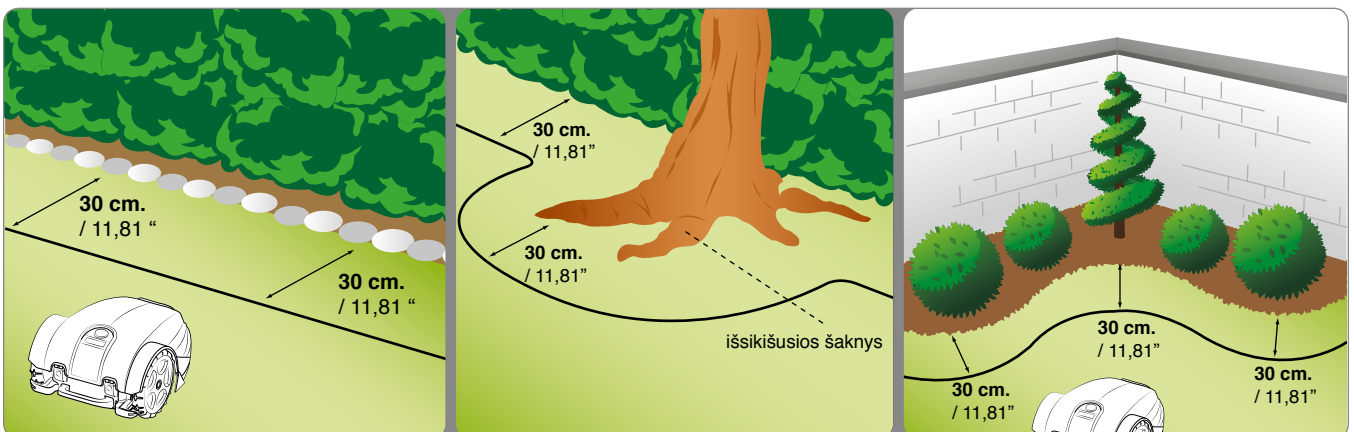


Jeigu darbiniam plote arba už jo ribų yra kliūtis, pvz., apvadas arba siena, tieskite vielą bent 35 cm atstumu nuo kliūties. Padidinkite atstumą tarp perimetro vielos ir kliūtis; jeigu nenorite, kad robotas atsitrenktų į kliūtį, tieskite perimetro vielą bent 40 cm atstumu nuo jos. Bet kokią žolę, esančią arti nurodyto darbinio ploto krašto arba už jo, galima nupjauti žoliapjove arba krūmapjove.



Jeigu darbiniam plote arba už jo ribų yra gėlių lysvė, gyvatvorė, augalas su išsikišusiomis šaknimis, mažas 2–3 cm griovelis arba nedidelis 2–3 cm apvadas, siekdami apsaugoti robotą arba kliūtį nuo sugadinimo, tieskite perimetro vielą bent 30 cm atstumu nuo kliūties.

Bet kokią žolę, augančią darbiniam plote, galima nupjauti ir apdailinti žoliapjove arba krūmapjove.



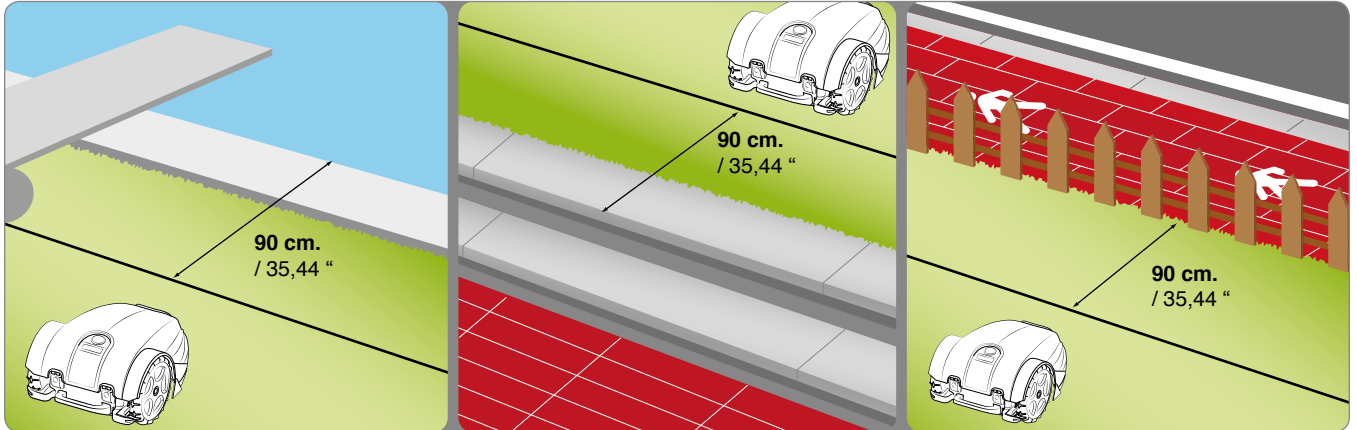
Jeigu darbiname plote arba už jo ribų yra baseinas, tvenkinys, dauba, griovys, laiptai arba viešosios paskirties keliai, tieskite perimetro vielą bent 90 cm atstumu nuo krašto. Siekiant nutiesti perimetro vielą kiek įmanoma arčiau darbinio ploto krašto, rekomenduojame įrengti tvorą, kurią sudėtinga pervaziuoti, jeigu plotas yra šalia viešosios paskirties erdvių, arba bent 15 cm aukšči tvorą kitais atvejais. Tokiu būdu perimetro vielą galima tiesiti ankstesniuose skyriuose nurodytu atstumu.

LT



**Svarbu!**

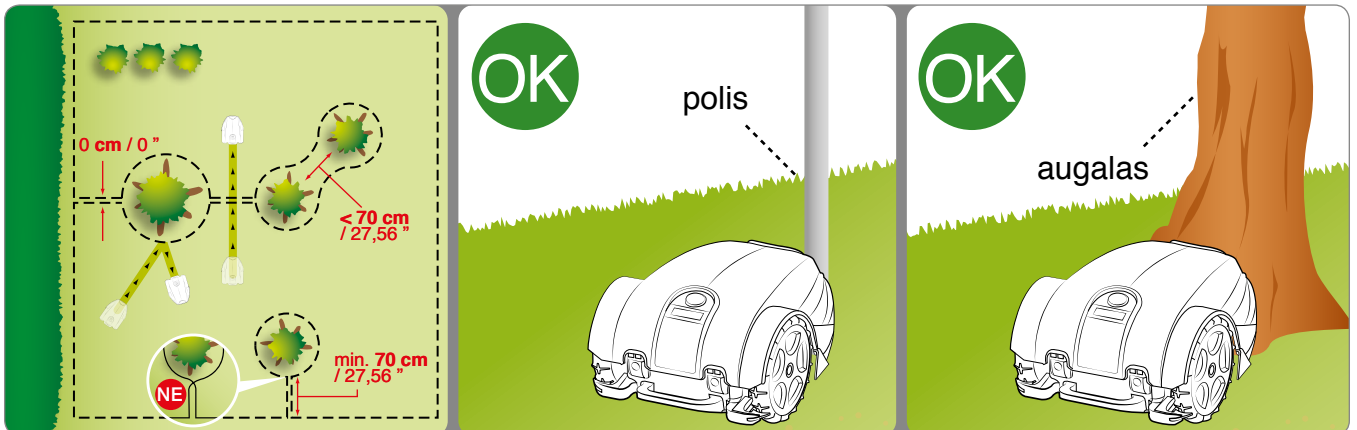
**Siekiant užtikrinti puikų įrengimą ir roboto darbą būtina laikytis brošiūroje nurodytų atstumų ir įkalnių (nuokalnių). Jei yra įkalnių (nuokalnių) arba slidus paviršius, padidinkite atstumą bent 30 cm.**



Smūgiams atsparios kliūtys, pvz., medžiai, krūmai arba stulpai be aštrių kraštų, darbiname plote gali būti, jų pažymėti nereikia. Robotas atsitrenkia į kliūtį ir pakeičia kryptį. Jeigu nenorite, kad robotas atsitrenktų į kliūtis, dirbtų saugiai ir tyliai, visas nejudančias kliūtis reikia pažymėti. Siekiant apsaugoti peilį ir pačias kliūtis, kliūtis su nedideliu nuolydžiu, pvz., gėlių vazonus, akmenis arba medžius su išsikišusiomis šaknimis, reikia pažymėti.

Norėdami pažymėti kliūtis ribą, pradėkite nuo užribyje esančio taško, esančio arčiausiai žymėtino objekto, nutieskite perimetro vielą taip, kad kad ji pasiektų kliūtį, eitų aplink ją, ir grįžtų atgal ankstesniu keliu, laikantis reikiamų atstumų, nurodytų ankstesniuose skyriuose. Prakiškite įeinančią ir išeinančią vielą pro tą patį kuoliuką taip, kad jos sutaptų ir robotas tokiu būdu galėtų važiuoti pro perimetro vielą.

Siekiant užtikrinti tinkamą roboto darbą, kad robotas galėtų įprastai judėti, minimali sutampančios vielos atkarpa turėtų būti ne ilgesnė nei 70 cm.





## PERIMETRO VIELOS TIESIMAS

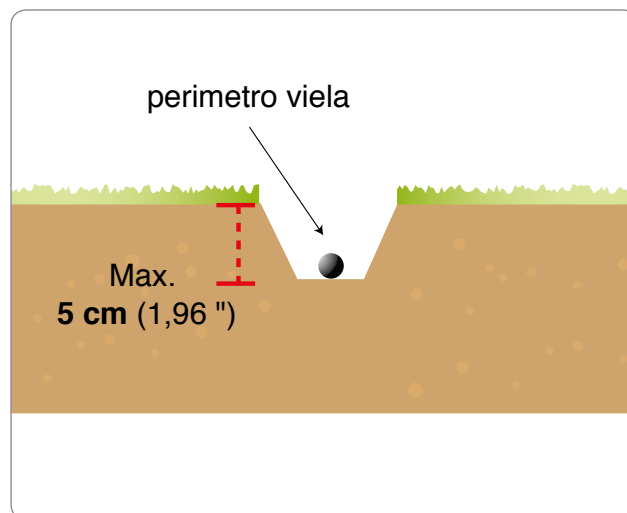
Perimetro vielą galima užkasti arba tiesiti ant žemės. Jeigu turite vielos tiesimo aparatą, būtų saugiau vielą užkasti.

Kitu atveju tieskite vielą ant žemės paviršiaus naudodami kuoliukus, kaip nurodyta toliau.



### Svarbu!

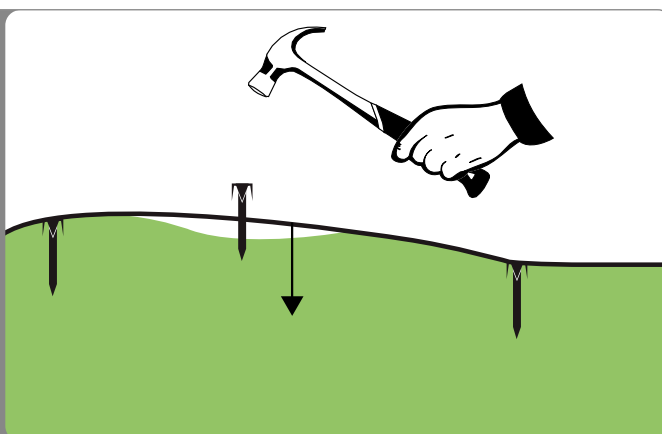
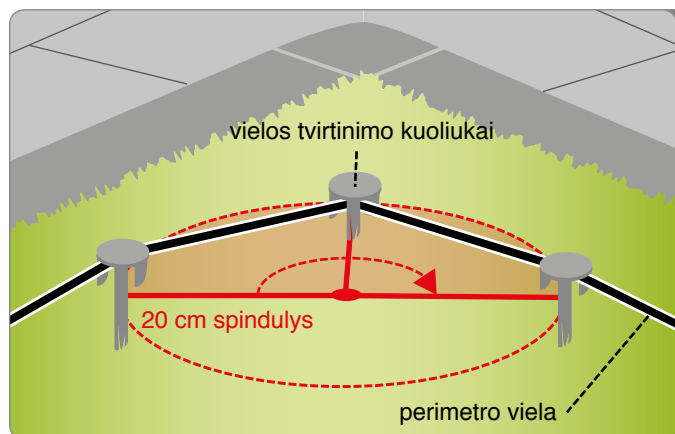
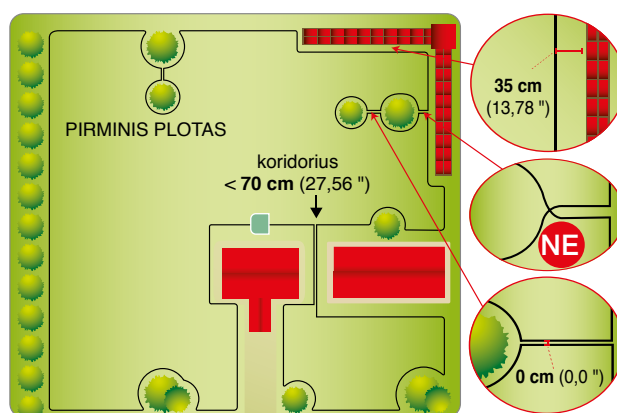
**Pradėkite tiesiti perimetro vielą nuo ploto, kuriame įrengta krovimo stotis, palikdami kelis papildomus metrus, kad ją būtų galima patrumpinti jungiant prie maitinimo bloko paskutinėje fazėje.**



### Antžeminė viela

Žoliapjove arba krūmapjove nupjaukite žolę kiek įmanoma žemiau ten, kur tiesiate kabelį. Tokiu būdu bus paprasčiau nutiesti kabelį ant žemės paviršiaus ir sumažinti riziką, kad robotas pažeis izoliaciją.

1. Tieskite vielą laikrodžio rodyklės kryptimi palei visą perimetrą ir pritvirtinkite kuoliukais, įsitikinę, kad tarp kuoliukų yra bent 100 cm atstumas. Kol viela neapaugo žole, siekiant apsaugoti ją nuo pažeidimo, reikia tiesiti ją taip, kad liestų žemės paviršių.
  - Tiesdami perimetro vielą, laikykitės vielos tiesimo krypties aplink gėlių lysves, t. y. prieš laikrodžio rodyklę.
  - Lenktose dalyse pritvirtinkite vielą taip, kad ji nesusisuktų, o gražiai užsilenktų (20 cm spinduliu).



### Požeminė viela

1. Išskaskite lygų griovelį (maždaug 2–3 cm).
2. Tieskite vielą laikrodžio rodyklės kryptimi palei griovelį kelių centimetrų gylyje. Netieskite vielos giliau nei 5 cm gylyje, nes susilpnės roboto priimamo signalo kokybė ir intensyvumas.
3. Tiesiant vielą kai kuriose vietose gali reikėti ją pritvirtinti kuoliukais, kad užkasant ji būtų stabili.
4. Užkaskite vielą ir įsitinkinkite, kad po žeme ji nesusisukusi.

Jeigu tiesiant vielą.

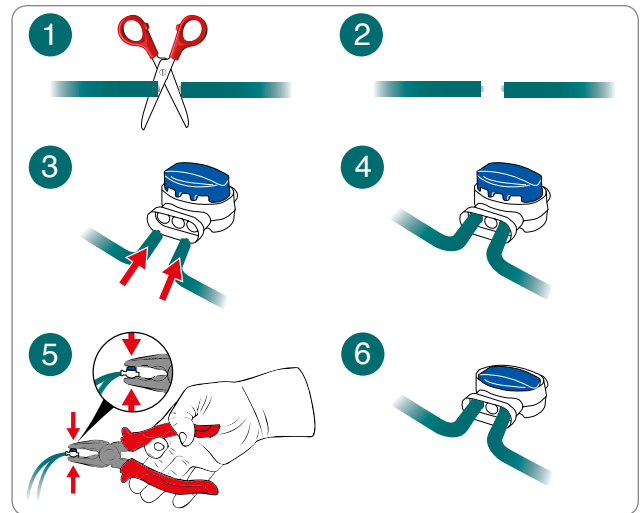
Prireikia kitos perimetro vielos, jungdami naudokite originalią jungtį.

Įstatykite kiekvieną vielos galą į jungtį ir įsitinkinkite, kad vielos yra iki galo įkištos ir kad galai matomi kiekvienoje pusėje. Naudodami reples, paspauskite viršutinėje dalyje esantį mygtuką iki pat galo.



### Svarbu!

- Siekdami užtikrinti saugią elektros jungtį, naudokite tik originalias jungtis.
- Nenaudokite izoliacinės juostos arba kitų tipų jungčių, kurios neužtikrina tinkamos izoliacijos (antgalių, gnybtų ir kt.). Po kiek laiko dirvos drėgmė sukelia oksidaciją ir viela nutrūksta.



## KROVIMO STOTIES IR MAITINIMO BLOKO ĮRENGIMAS



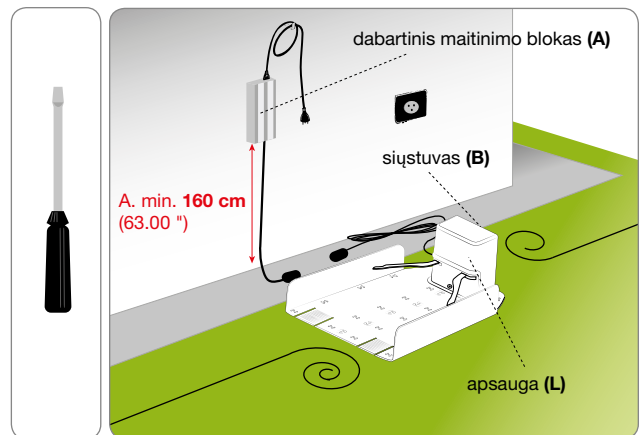
### Įspėjimas! Atsargiai!

Prieš atlikdami bet kokius veiksmus, atjunkite robotą nuo maitinimo.

Maitinimo bloką statykite vaikams nepasiekiamoje vietoje. Pavyzdžiui, ne žemiau nei 160 cm aukštyje.

Netrumpinkite ar neilginkite kabelio, nutiesto į krovimo stotį, perteklinį kabelį susukite 8 forma, kaip parodyta paveiksle.

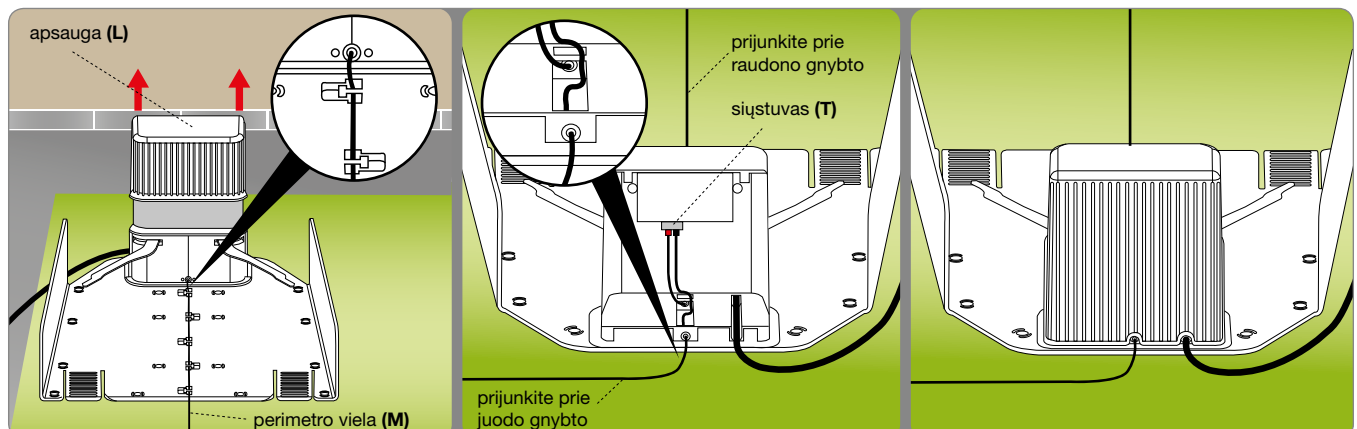
Naudojama perimetro viela negali būti trumpesnė nei 50 m; kreipkitės į artimiausią klientų aptarnavimo centrą.



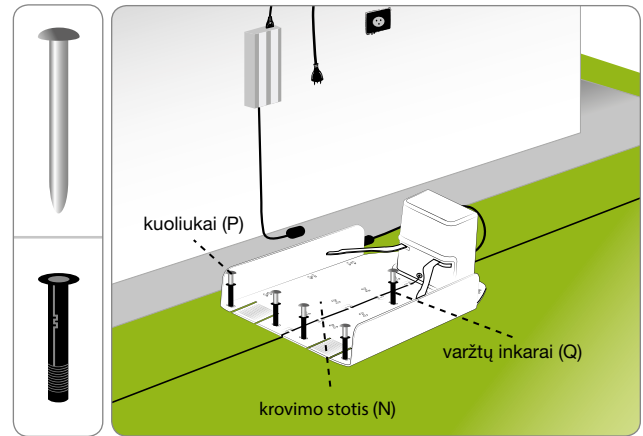
1. Nuimkite apsauginę dalį (L).
2. Pastatykite krovimo stotį nustatytoje vietoje.
3. Įkiškite perimetro vielą (M) į krovimo stotį. Nukirpkite perteklinę ribojimo vielą maždaug 5 cm virš jungčių.
4. Prijunkite įeinančią stoties vielą į siūstuvą (T) raudoną gnybtą. Prijunkite išeinančią stoties vielą prie juodo gnybto.



### Gnybtai naudojami tik originaliai perimetro vielai prijungti.



5. Kuoliukais (P) pritvirtinkite krovimo stotį (N) prie žemės. Jei reikia, pritvirtinkite krovimo stotį su varžtų inkarais (Q).



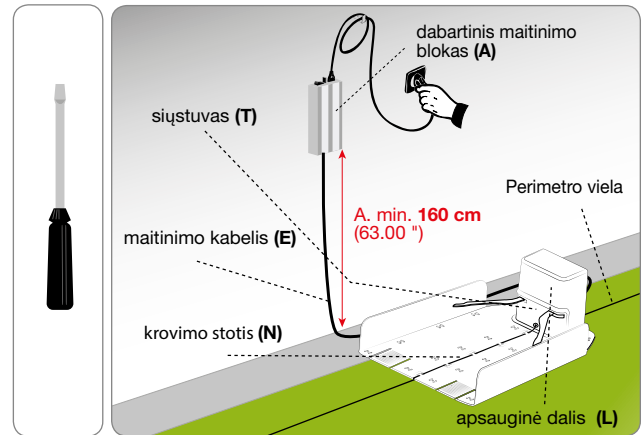
6. Įrenkite maitinimo bloką (A).

7. Prijunkite krovimo stoties (N) maitinimo kabelį (E) prie maitinimo bloko (A).

8. Prijunkite maitinimo bloko (A) kištuką prie elektros lizdo.

9. Jeigu mirksi siųstuvo LED indikatorius, prijungta tinkamai. Priešingu atveju, nustatykite gedimą (žr. „Gedimų nustatymas ir šalinimas“).

10. Pakeiskite apsauginę dalį (L).



## BATERIJOS KROVIMAS PIRMO NAUDOJIMO METU

1. Įstatykite robotą į krovimo stotį.

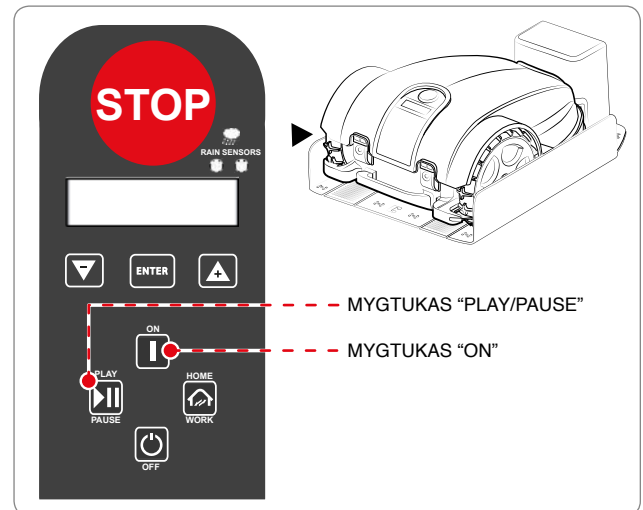
2. Paspauskite mygtuką „ON“ ir luktelėkite kelias sekundes, kol robotas visiškai įsijungs. Įveskite slaptažodį (jei būsite paprašyti) (žr. „Slaptažodžio įvedimas“). Paspauskite mygtuką „Enter“, jei ekrane rodomi informaciniai pranešimai.

3. Po kelių sekundžių ekrane išvysite pranešimą „CHARGING“ (kraunama). Po to ekrane išvysite iš eilės rodomą kitą informaciją, pvz.:

- savaitės dieną, datą;
- nustatytą darbo laiką;
- darbo laiką, bendrąjį darbo laiką;
- informaciją apie bateriją.

4. Paspauskite mygtuką „PLAY/PAUSE“. Ekrane rodoma funkcija „PAUSE“. Baterijos pradėjo krovimo ciklą.

5. Baigiant krauti, robotą galima suprogramuoti pradiniam paleidimui (žr. „Programavimo režimas“).



**Svarbu!**

**Pirmą kartą naudojant, baterijas būtina krauti bent 4 valandas.**



### Svarbu!

Naudotojas turi atlikti bet kokius reguliavimus, kaip nurodyta šiame žinyne pateiktose procedūrose. Nereguliuokite jokių dalykų, kurie aiškiai nenurodyti šiame žinyne. Bet kokius šiame žinyne aiškiai nenurodytus reguliavimus turi atlikti gamintojo įgalioto techninės priežiūros centro darbuotojai.

## PJOVIMO AUKŠČIO REGULIAVIMAS

Prieš nustatant peilio pjovimo aukštį įsitinkinkite, kad robotas yra saugiai išjungtas (žr. „Roboto apsauginis stabdymas“).



### Svarbu!

Savo rankoms apsaugoti mėvėkite apsaugines pirštines.

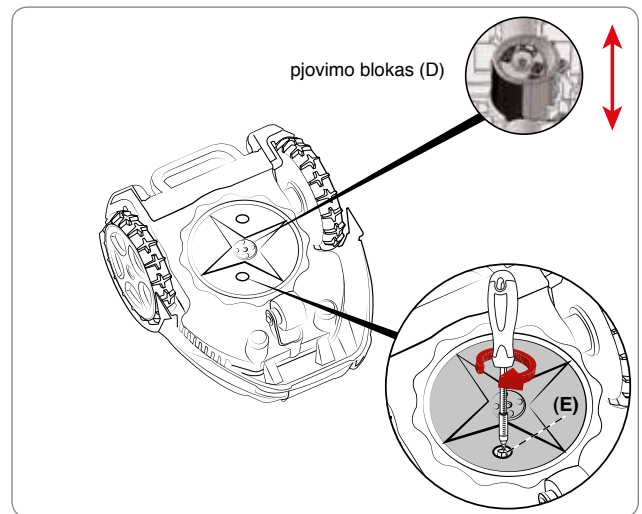
1. Apverskite robotą ir padėkite jį taip, kad nesugadintumėte gaubto.
2. Pridėtu rakti pasukite elementą (E) pagal laikrodžio rodyklę.
3. Norėdami nustatyti pageidaujamą pjovimo aukštį, pakelkite arba nuleiskite pjovimo bloką (D). Vertę galima išmatuoti pasitelkus sugraduotą skalę, esančią ant rakto.



### Svarbu!

Nenaudokite roboto pjauti žolei, kuri 1 cm aukštesnė nei peilis. Nuosekliai sumažinkite pjovimo aukštį. Rekomenduojama mažinti pjovimo aukštį bent 1 cm kas 1–2 dienas, kol pasieksite idealų aukštį.

4. Sureguliuavę, pasukite elementą (E) prieš laikrodžio rodyklę.
5. Atverskite robotą į darbinę padėtį.





### Svarbu!

- Naudodami robotą pirmą kartą, atidžiai perskaitykite žinyną ir įsitikinkite, kad informaciją visiškai supratote; ypač visą saugos informaciją.
- Produktą galima naudoti tik pagal gamintojo numatytą paskirtį. Draudžiama bandyti pakeisti prietaiso darbinius duomenis.
- Stenkitės nenaudoti roboto ir jo dalių prastu oru, ypač esant perkūnijos pavojui.

## ROBOTO KOMANDŲ APRĄŠYMAS

Paveiksle parodyta įrenginio valdymo funkcijų padėtis.

**A. EKRAMAS:** užsidega ir rodo visas funkcijas.

**B. ON:** paspauskite, norėdami įjungti vejąplovę.

**C. OFF:** paspauskite šį mygtuką, norėdami išjungti robotą ir ekraną.

**D. PLAY/PAUSE:** paspauskite norėdami sustabdyti pjovimą, palikdami ekraną, veikiantį parengties režimu; tokiu būdu vejąplovę galima programuoti. Paspauskite dar kartą norėdami iš naujo paleisti vejąplovę. Jeigu paspausite šį mygtuką, kai vejąplovė kraunasi, ji nepradės dirbti tol, kol dar kartą nepaspausite šio mygtuko ir ekrane nebebus rodomas užrašas „PAUSE“.

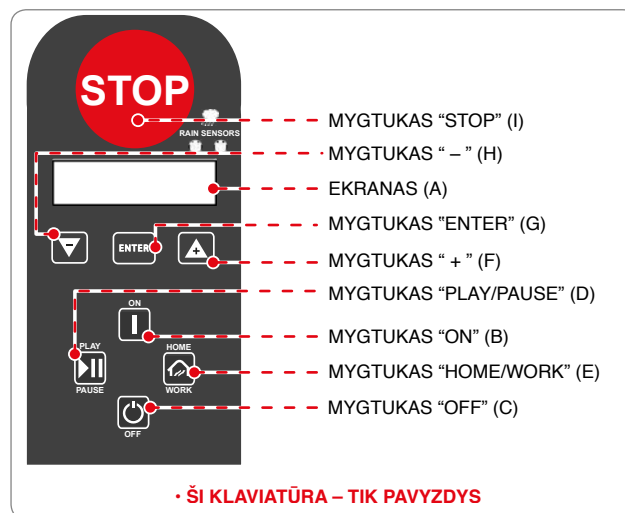
**E. HOME/WORK:** paspauskite šį mygtuką norėdami leisti vejąplovei grįžti į stotį ir pradėti krauti baterijas. Jeigu paspausite šį mygtuką, kai robotas kraunasi, robotas nutrauks krovimo ciklą ir tęs darbą.

**F. MYGTUKAS “+“:** darbo metu paspauskite šį mygtuką norėdami iš naujo įjungti sustabdytą peilį. Programavimo metu paspauskite šį mygtuką norėdami padidinti meniu rodomas reikšmes.

**G. ENTER:** darbo metu paspauskite šį mygtuką norėdami įjungti pjovimo spirale funkciją. Programavimo metu paspauskite norėdami patvirtinti ir įrašyti pasirinkimą.

**H. MYGTUKAS “-“:** darbo metu paspauskite norėdami sustabdyti peilį. Programavimo metu paspauskite norėdami sumažinti meniu rodomas reikšmes.

**I. STOP:** paspauskite norėdami saugiai sustabdyti vejąplovę. Naudokite tik gresiant pavojui ir tik norėdami atlikti roboto techninės priežiūros darbus.



## MENIU PRIEIGA

Roboto funkcijas galima programuoti kiekviename meniu pasirinkus skirtingas funkcijas. Lentelėje pateiktas prieinamų meniu sąrašas su atitinkamomis funkcijomis.

Norėdami programuoti robotą, atlikite šiuos veiksmus:

- Nuplėškite apsauginę ekrano plėvelę.
- Paspauskite mygtuką “ON” ir luktelėkite kelias sekundes, kol robotas visiškai įsijungs. Įveskite slaptažodį (jei būsite paprašyti) (žr. “Slaptažodžio įvedimas”). Paspauskite mygtuką “Enter”, jei ekrane rodomi informaciniai pranešimai.
- Jeigu robotas įjungiamas, kol jis yra krovimo stotyje, ekrane kelioms sekundėms rodomas pranešimas “CHARGING” (kraunama), tada paspauskite mygtuką “PLAY/PAUSE”;
- Dabar ekrane rodoma funkcija “PAUSE”.
- Paspauskite mygtuką “ENTER”. Taip atversite programavimo meniu ir ekrane bus rodomas pranešimas “SETTINGS”.

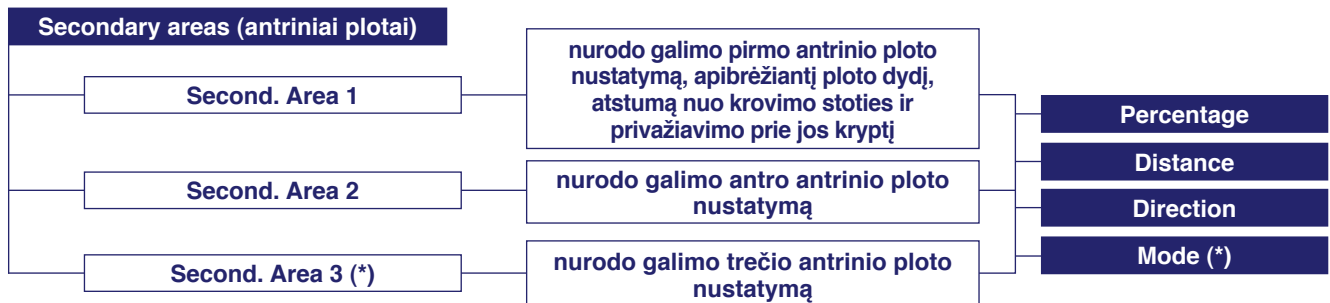
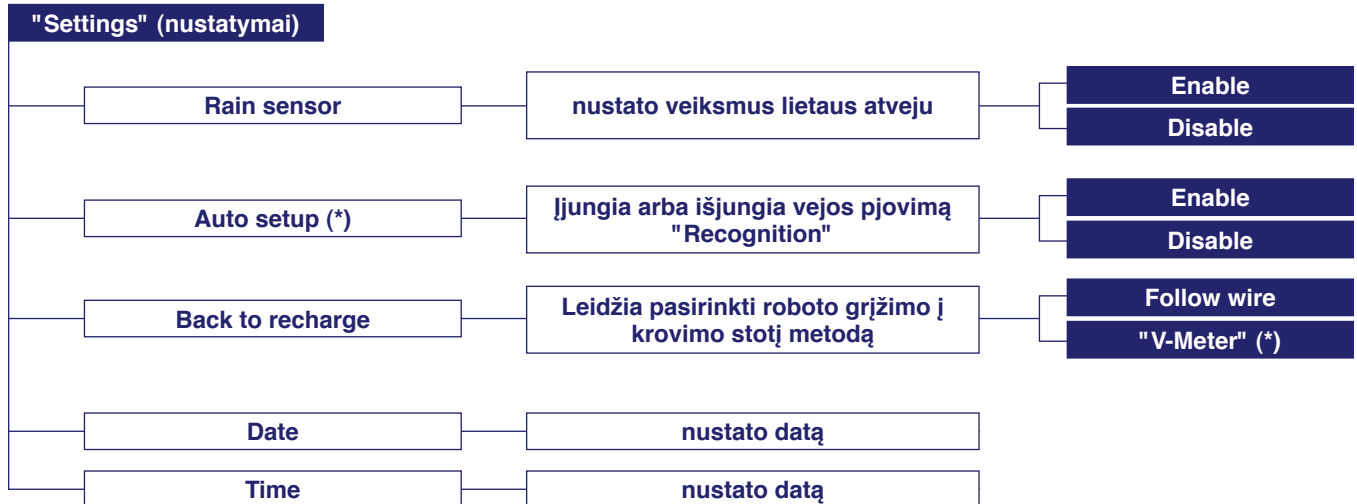
## NAVIGACIJA

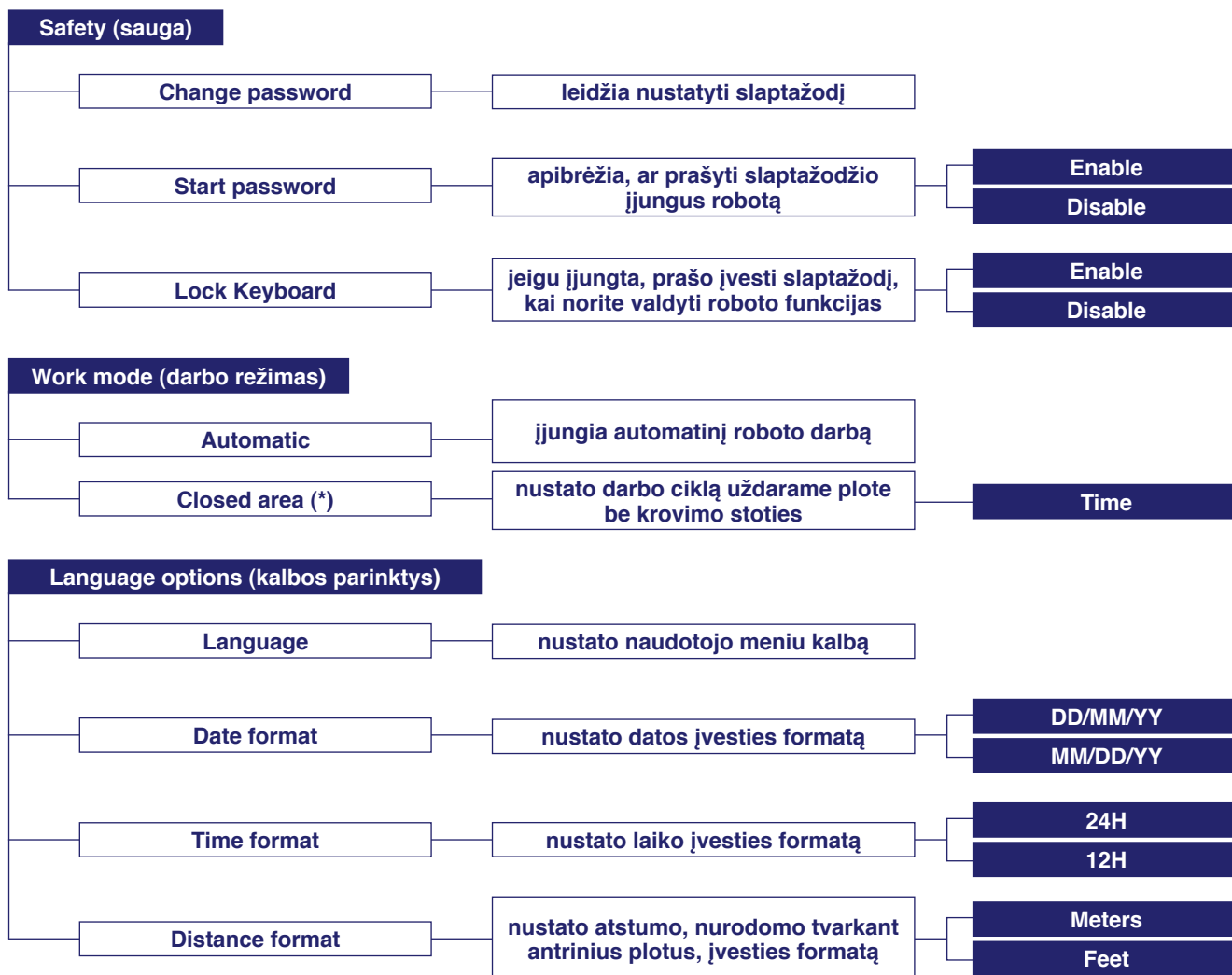
Laikykitės šių nurodymų, norėdami žvalgyti programavimo meniu:

- “+” ir “-”: leidžia iš eilės peržvelgti meniu elementus arba keisti rodomos funkcijos reikšmę.
- “ENTER”: pereina į kitą meniu lygį arba patvirtina ir įsimeina ekrane rodomą reikšmę ir pereina prie kitos funkcijos.
- “PLAY/PAUSE”: grįžta į ankstesnį meniu lygį, kol galiausiai užveriamas programavimo meniu.
- “OFF”: išjungia robotą, nepatvirtina paskutinės rodytos funkcijos.

Menu yra medžio struktūros. Žiūrėkite įvadą, kuriame apžvelgiamos visos programavimo funkcijos. Kiekvienos funkcijos paaiškinimą rasite puslapiuose po srautine diagrama.

Funkcijos, pažymėtos „\*“, galimos tik kai kuriuose modeliuose. Žr. lentelę „Techniniai duomenys“.



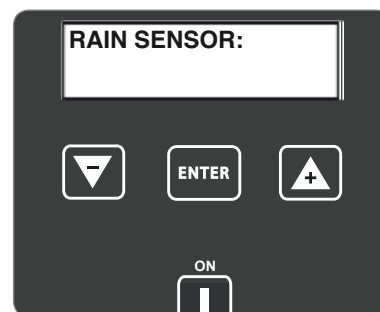


"**RAIN SENSOR**": Funkcija, leidžianti konfigūruoti roboto darbą esant lietai.

- **Enable:** pradėjus lyti robotas grįžta į stotį, lieka įjungtas krovimo režimas. Krovimo ciklo pabaigoje robotas ima pjauti veją, tik jeigu nelyja.
- **Disable:** jeigu lyja, robotas vis tiek pjauna veją.

"**AUTO SETUP**": Tik kai kuriose versijose, žr. „Techninės sąlygos“) funkcija, automatiškai sutrumpinanti roboto veikimo laiką, atsižvelgiant į vejos sąlygas.

- **Enable:** robotas sutrumpina darbo laiką atsižvelgdamas į žolės pjovimo sąlygas. Pjaunant vejos paviršių, robotas automatiškai nustato poilsio laikotarpį, dėl kurio atidedami paskesni išvykimai iš krovimo stoties. Bet kokiu atveju, robotas atliks savo darbą nustatytu laiku.
- **Disable:** robotas dirbs pagal nustatytą laiką ir iki išsikraunant baterijoms.

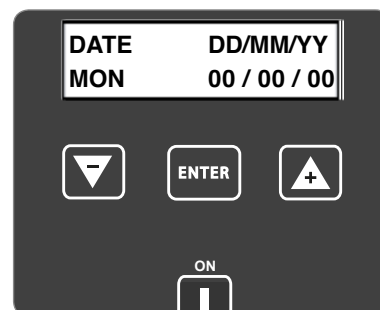


**BACK TO RECHARGE:** leidžia pasirinkti roboto grįžimo į krovimo stotį metodą.

1. "**Follow wire**" (**sekti viela**). Robotas grįžta į krovimo stotį važiuodamas bet kuria perimetro vielos puse.
2. "**V-Meter**". Robotas grįžta palei perimetro vielą nurodytu atstumu nuo jos – nuo kelių centimetrų iki metro – ir kartais prie jos prisiliesdamas posūkiuose, kol galiausiai atpažįsta kvietimą į krovimo stotį. Žr. skyrių "Įrengimas".

**DATE:** datos nustatymo funkcija.

**TIME:** laiko nustatymo funkcija.

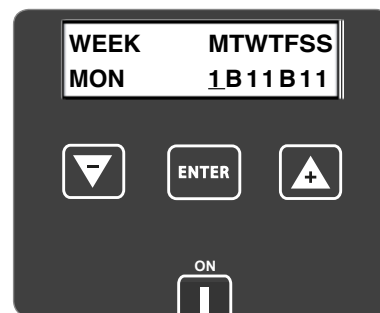




## DARBO REŽIMAI – PROGRAMAVIMO REŽIMAS

**WEEK:** funkcija, leidžianti nustatyti roboto darbo dienas savaitėje. Žymeklis automatiškai būna po raide “M” (pirmadienis). Nustačius visus dienas į “1111111”, robotas dirbs kiekvieną dieną. “0000000” reiškia, kad robotas nedirbs nė vieną savaitės dieną.

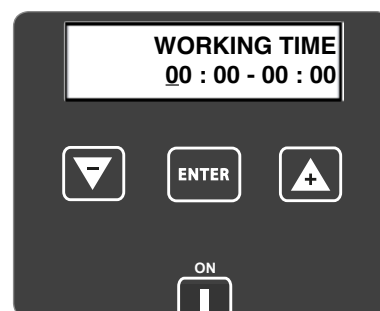
- Reikšmė “1”: roboto darbo diena.
- Reikšmė “0”: roboto nedarbo diena.
- Reikšmė “B”: roboto darbo diena. Prieš vykdydamas darbo ciklą, robotas pjauną žolę palei kraštą. Rekomenduojama palikti numatytąjį intervalą.



**Svarbu!**

**Norint kuo geriau išnaudoti roboto galimybes, rekomenduojama nustatyti robotą dirbti kiekvieną dieną.**

**WORK SCHEDULE 1:** roboto darbo dienos pirmo laiko nustatymo funkcija. Žymeklis automatiškai rodomas po pirmu laiku (pvz., nuo 10.00 iki 13.00). Nustatykite darbo pradžios ir pabaigos valandas. Nurodžius laiką „00.00 – 00.00“, robotas nedirbs pagal pirmą darbo grafiką. Įvedus. Jeigu nurodytas laikas yra neteisingas, pvz., laikas kertasi su antru darbo laiku, arba jeigu pradžios laikas yra po pabaigos laiko, robotas pypteli ir atstato nustatytą reikšmę.



**WORK SCHEDULE 2:** roboto darbo dienos antro laiko nustatymo funkcija.



**Svarbu!**

**Jeigu būtina nustatyti antrinius plotus, tada geriau suprogramuoti abu darbo grafikus, siekiant padidinti antrinio ploto pjovimo reguliarumą.**

Norint, kad robotas veiktų tinkamai, nustatyti laiką yra labai svarbu. Didelė dalis parametrų turi įtakos darbo grafikui, pvz., antrinių plotų skaičius, roboto baterijų skaičius ir įkrova, vejos sudėtingumas, žolės tipas ir kt. Iš esmės, darbo valandų skaičių reikia padidinti, kai pjaunate veją soduose, kuriuose yra antrinių plotų, daug kliūčių ir sudėtingai privažiuojamų plotų. Toliau pateikiama lentelė, kurioje nurodyti roboto konfigūravimo laikai jį naudojant pirmą kartą.  
Pastaba: Nustatykite visus šiokiadienius į „1“ – „Darbo dienos“.

Modelis	m <sup>2</sup> (ft <sup>2</sup> )	Laikas 1	Laikas 2
7030BA0	150 (1615)	11:00 11:50	
	300 (3230)	11:00 11:50	15:00 15:50
	400 (4304)	10:00 16:00	
	500 (5380)	10:00 19:00	
7030DE0	300 (3230)	11:00 12:40	
	500 (5380)	11:00 12:30	15:00 16:30
	800 (8608)	10:00 12:00	15:00 17:00
7030EL0	400 (4304)	10:00 12:00	
	800 (8608)	10:00 12:00	15:00 17:00
	1100 (11836)	09:00 20:00	
7030EP0, 7030ES0	800 (8608)	10:00 12:00	15:00 17:00
	1200 (12912)	10:00 13:00	17:00 20:00
	1600 (17216)	09:00 22:00	
7030ES0	2000 (21520)	08:00 23:00	

## ANTRINIAI PLOTAI – PROGRAMAVIMO REŽIMAS

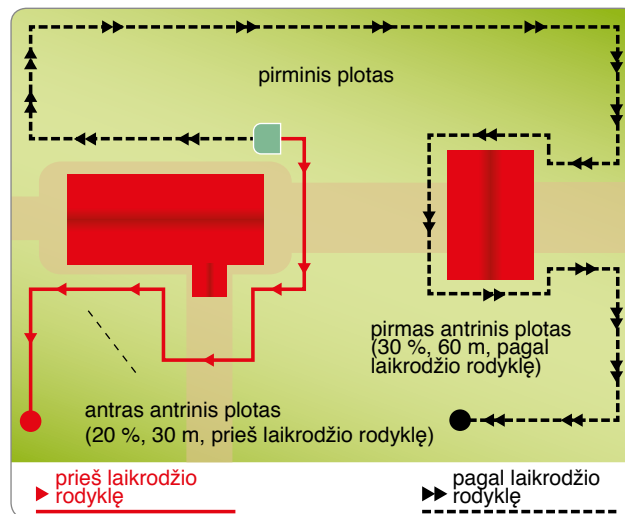
Jeigu į pjautinę plotą įeina antriniai plotai, atitinkantys apibrėžimą, pateiktą skyriuje „Darbinių plotų ribų paruošimas ir žymėjimas“, būtina suprogramuoti antrinius plotus, kad robotas žinotų, kaip juos pasiekti ir kaip reguliariai tai daryti.

LT

**SECONDARY AREA:** funkcija, apibrėžianti automatinį antrinio ploto pjovimą.

- **Percentage:** leidžia nustatyti pjautino antrinio ploto matmenis, santykinius visam vejos paviršiui. Žemiau pateikiama lentelė, pagal kurią reikėtų konfigūruoti antrinį plotą:

- 10% labai mažas plotas.
- 30% maždaug trečdalis viso sodo dydžio.
- 50% maždaug pusė viso sodo dydžio.
- 80% antrinis plotas, didesnis nei pirminis plotas.
- 100% robotas kiekvieną kartą išvažiuojes iš krovimo stoties važiuos palei perimetro vielą pjauti antrinio ploto.



- **Distance:** čia galite nurodyti atstumą, kurį robotas turi nuvažiuoti, kad pasiektų antrinio ploto vidinę dalį, važiuodamas palei perimetro vielą. Rekomenduojama matuoti pusę antrinio ploto atstumo, siekiant užtikrinti, kad robotas pradėtų dirbti ploto viduje.
- **Direction:** žymi trumpiausią kryptį į antrinį plotą. Kryptis gali būti pagal arba prieš laikrodžio rodyklę. Robotas išvažiuoja iš krovimo stoties ir į antrinį plotą važiuoja sekdamas viela nurodyta kryptimi.
- **Mode:** žymi važiavimo į antrinį plotą metodą. Naudokite metodą „Follow wire“ (sekti viela), jeigu sode arti (mažiau nei 2 m atstumu) perimetro vielos yra daug kliūčių arba jeigu norint privažiuoti antrinius plotus reikia pravažiuoti koridorius (siauresnius nei 2 m). Visais kitais atvejais naudoti metodą „V-Meter“.
- **“Follow wire” (sekti viela).** Robotas pasiekia antrinį plotą važiuodamas virš perimetro vielos.
- **“V-Meter”.** Robotas važiuoja į antrinį plotą važiuodamas palei perimetro vielą nedideliu atstumu nuo jos – nuo kelių cm iki 1 m.

**SECONDARY AREA 2:** funkcija, apibrėžianti automatinį antro antrinio ploto pjovimą. Šio nustatymo parametrai analogiški pirmo antrinio ploto parametrams.

**SECONDARY AREA 3:** (Tik kai kuriems modeliams, žr. skyrių „Techninės sąlygos“.) Funkcija, apibrėžianti automatinį trečio antrinio ploto pjovimą. Šio nustatymo parametrai analogiški pirmo antrinio ploto parametrams.

## SAUGA – PROGRAMAVIMO REŽIMAS

**CHANGE PASSWORD:** funkcija, leidžianti nustatyti arba pakeisti slaptažodį.

- **No:** įvesto slaptažodžio nereikia keisti.
- **Yes:** įvesti arba keisti slaptažodį, naudojamą norint įjungti robotą. Jūsų bus paprašyta nurodyti šią informaciją:
  - "password": įveskite seną slaptažodį (gamintojo numatytasis – 0000).
  - "new password": įveskite naują slaptažodį. Slaptažodis turi būti ne 0000.
  - "repeat password": dar kartą įveskite naują slaptažodį.



### Svarbu!

Norint nustatyti arba pakeisti slaptažodį, iš pradžių reikia įvesti seną slaptažodį ir tada įvesti naują. Naujos roboto vejamųjų gamyklinis slaptažodis – keturiuliai (0000).



### Svarbu!

Įvedant slaptažodį jūsų bus paprašyta pakartoti slaptažodį, siekiant užtikrinti teisingo slaptažodžio nustatymą. Įdant nepamirštumėte slaptažodžio, pasirinkite lengvai prisimenamą kombinaciją.

**START PASSWORD:** ši funkcija leidžia nustatyti, ar norite įvesti slaptažodį kiekvieną kartą įjungus robotą po ilgo nenaudojimo (pvz., po žiemos).

- **No:** nereikia įvesti slaptažodžio kiekvieną kartą įjungus robotą. Šio nustatymo keitimas patvirtinamas įvedus slaptažodį.
- **Yes:** slaptažodžio bus prašoma kiekvieną kartą įjungus robotą.

## DARBINIS REŽIMAS – PROGRAMAVIMO REŽIMAS

Funkcija, leidžianti nustatyti roboto darbinį režimą. Išjungtas, robotas automatiškai grįžta į režimą "AUTOMATIC".

- **Automatic:** įprastas darbinis režimas. Robotas atpažįsta perimetro vielą ir, esant būtinybei, grįžta į krovimo stotį.
- **Closed area:** darbinis režimas darbui uždaruose plotuose be krovimo stoties. Norėdami tinkamai naudoti šį režimą, žr. skyrių "ROBOTO NAUDOJIMAS PLOTUOSE BE KROVIMO STOTIES".

## KALBOS PARINKTYS – PROGRAMAVIMO REŽIMAS

**LANGUAGE:** funkcija, leidžianti pasirinkti pranešimų ir naudotojo meniu kalbą. Įvairius variantus galite peržiūrėti mygtukais "+" ir "-", patvirtinti – "ENTER".

- DATE FORMAT
- TIME FORMAT
- DISTANCE FORMAT

Šios funkcijos leidžia pasirinkti datos, laiko ir atstumo formatą.

## PRADINIS ĮJUNGIMAS – AUTOMATINIS REŽIMAS

Pradinio įjungimo arba įjungimo po ilgo nenaudojimo metu įjungiamas automatinis ciklas.

1. Apžiūrėkite, ar pjautinos vejos aukštis yra tinkamas šiam robotui (žr. „Techninės sąlygos“).
2. Nustatykite pageidaujimą pjovimo aukštį (žr. „Pjovimo aukščio reguliavimas“).
3. Patikrinkite, ar darbinis plotas tinkamai pažymėtas ir ar roboto darbui nėra jokių kliūčių, kaip nurodyta skyriuje „Darbinių plotų ribų paruošimas ir žymėjimas“ ir tolesniuose skyriuose.
4. Įstatykite robotą į krovimo stotį.
5. Paspauskite mygtuką „ON“ ir luktelėkite kelias sekundes, kol robotas visiškai įsijungs. Įveskite slaptažodį (jei būsite paprašyti) (žr. „Slaptažodžio įvedimas“). Paspauskite mygtuką „Enter“, jei ekrane rodomi informaciniai pranešimai.
6. Jeigu įjungėte robotą pirmą kartą, reikia užprogramuoti nustatymus. Tačiau jeigu įjungėte robotą po ilgo nenaudojimo, patikrinkite, ar suprogramuotos funkcijos atitinka esamas pjautinos vejos sąlygas (pvz., gal įrengėte baseiną, pasodinote augalų ir pan.) (žr. „Programavimo režimas“).
7. Po kelių sekundžių ekrane išvysite pranešimą „CHARGING“ (kraunama).
8. Robotas pradės pjauti veją kaip užprogramuotas.
9. Patikrinkite, ar po stipraus lietaus nėra didelių balų. Jeigu yra, sutvarkykite aplinką arba užtikrinkite, kad robotas veiktų „Pause“ režimu.

## ROBOTO APSAUGINIS STABDYMAS

Eksplatuojant robotą vejamą, kartais gali prireikti jį sustabdyti. Įprastomis sąlygomis robotą galima sustabdyti paspaudus mygtuką „OFF“. Tačiau avariniu atveju arba atliekant techninės priežiūros darbus, būtina saugiai sustabdyti robotą, užkertant kelią netyčia įsijungti peiliui. Norėdami sustabdyti robotą, spauskite mygtuką „STOP“. Ištraukite maitinimo laido kištuką iš elektros tinklo.



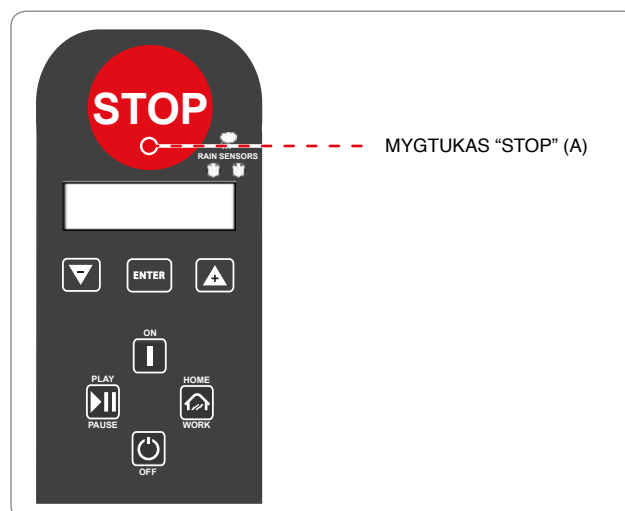
### Svarbu!

**Robotą saugiai sustabdyti būtina atliekant techninės priežiūros ir remonto darbus (pvz., keičiant peilius, valant ir kt.).**

Norėdami pradėti, atlikite šiuos veiksmus:

- pastatykite robotą pjautino ploto vidinėje dalyje.
- paspauskite mygtuką „ON“ ir luktelėkite kelias sekundes, kol robotas visiškai įsijungs. Įveskite slaptažodį (jei būsite paprašyti) (žr. „Slaptažodžio įvedimas“). Paspauskite mygtuką „Enter“, jei ekrane rodomi informaciniai pranešimai. Įsižiūrėkite ekraną, netrukus išvysite pranešimą „Pause“ – robotas yra pristabdytas;
- paspauskite mygtuką „PLAY/PAUSE“.

Jeigu robotą įjungsite už pjautino ploto ribų, peilio variklis neįsijungs ir kurį laiką paieškos signalo, roboto ekrane išvysite pranešimą „OUT OF BORDER“ (anapus ribų). Paspauskite „OFF“, pastatykite robotą pjautiname plote ir atlikite paleidimo procedūrą dar kartą.



## AUTOMATINIS GRĮŽIMAS Į KROVIMO STOTĮ

Aptikęs šias sąlygas, robotas stabdo darbo ciklą.

- **Pasibaigė darbo valandos:** pasibaigus darbo valandoms, robotas automatiškai grįžta į krovimo stotį, ir vėl pradeda darbą nustatytu laiku (žr. „Programavimo režimas“).
- **Lietus:** įjungus šią funkciją, robotas automatiškai grįžta į krovimo stotį ir vėl pradeda darbą nustatytu laiku (žr. „Programavimo režimas“).
- **Reikia krauti bateriją:** robotas automatiškai grįžta į krovimo stotį.
- **Veja nupjauta (tik kai kuriose versijose, žr. „Techninės sąlygos“):** jeigu jutiklis aptinka, kad veja jau nupjauta, robotas automatiškai grįžta į krovimo stotį ir vėl pradeda darbą nustatytu laiku (žr. „Programavimo režimas“).

## ROBOTO NAUDOJIMAS UŽDARUOSE PLOTUOSE BE KROVIMO STOTIES

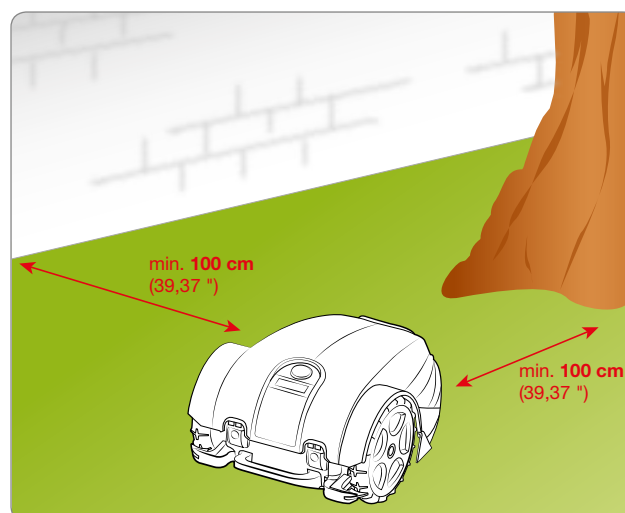
(Tik kai kuriems modeliams, žr. skyrių „Techninės sąlygos“). Roboto įjungimas dirbti uždarų plotų režimu yra skirtas pjauti uždarus plotus, kurie pažymėti perimetro viela ir kuriuose nėra krovimo stoties.



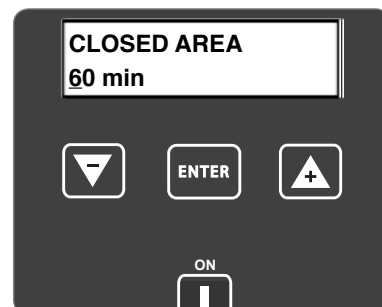
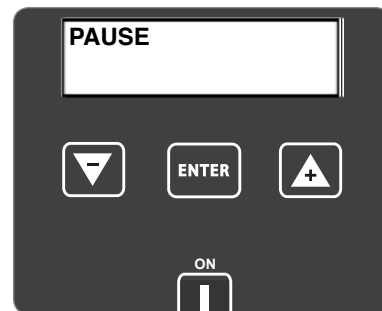
### Įspėjimas! Atsargiai!

**Robotą reikia nešti už rankenos. Negriebkite roboto už korpuso – visada naudokite rankeną.**

Pastatykite robotą darbiname plote bent 100 cm nuo atstumu nuo perimetro vielos ir bet kokios kitos kliūties.



1. Paspauskite mygtuką „ON“ ir luktelėkite kelias sekundes, kol robotas visiškai įsijungs. Įveskite slaptažodį (jei būsite paprašyti) (žr. „Slaptažodžio įvedimas“). Paspauskite mygtuką „Enter“, jei ekrane rodomi informaciniai pranešimai.
2. Ekrane rodoma funkcija „PAUSE“.
3. Suaktyvinkite programavimo režimą ir pasirinkite „WORK MODE“. Pasirinkite „CLOSED AREA“; ekrane išvysite pranešimą „CLOSED AREA – 60 Min“ (numatytoji reikšmė).
4. Paspauskite mygtuką „+“ arba „-“, norėdami nustatyti minutes.
5. Patvirtinkite paspausdami „ENTER“.
6. Paspauskite mygtuką „PLAY/PAUSE“, norėdami išeiti iš programavimo meniu ir iš naujo paleisti robotą. Praėjus nustatytam laikui, robotas saugiai sustos greta perimetro vielos.
7. Normalus roboto darbinis režimas atstatomas kaip aprašyta skyriuje „PRADINIS ĮJUNGIMAS – AUTOMATINIS REŽIMAS“.

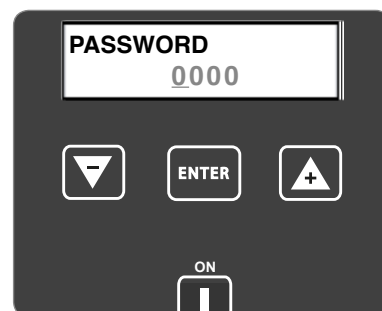


## SLAPTAŽODŽIO ĮVEDIMAS

Robotą galima apsaugoti keturių skaitmenų slaptažodžiu, kurį galite įjungti, išjungti ir keisti (žr. „Programavimo režimas“).

1. Ekrane rodomas pranešimas:
2. Paspauskite mygtuką „+“ arba „-“, norėdami nustatyti pirmąjį skaitmenį.
3. Patvirtinkite paspausdami „ENTER“. Žymeklis pasislinks į kitą padėtį.
4. Kartokite procedūrą, norėdami nustatyti visus slaptažodžio skaitmenis.

Robotas dabar paruoštas naudoti.



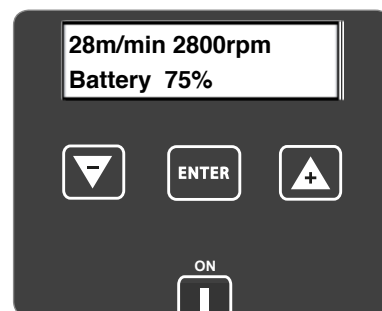
## DARBINĖS BŪSENOS EKRANAS

Paleidus robotą, jo ekrane rodomi šie duomenys:

- žoliapjovės greitis;
- peilio greitis;
- baterijos įkrova procentais.

Kraunant roboto bateriją, ekrane rodomas pranešimas „CHARGING“ (kraunama).

Jeigu robotas yra ne darbo fazėje, ekrane rodoma kito suplanuoto paleidimo data ir laikas.



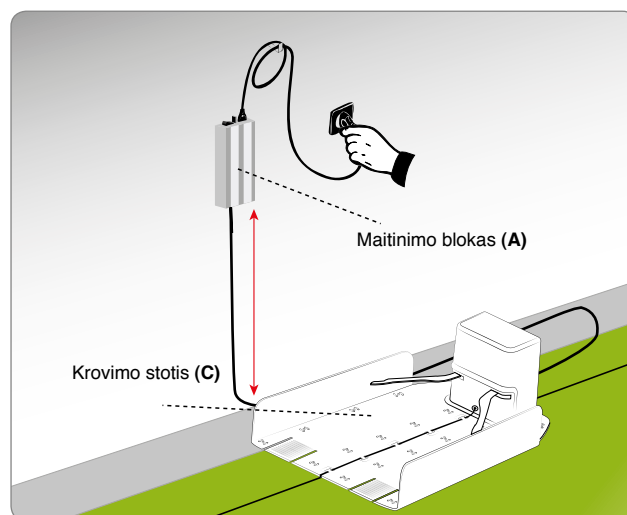
Po ilgo roboto nenaudojimo laikotarpio ir prieš pjovimo sezoną būtina atlikti kelias operacijas, užtikrinančias tinkamą roboto veikimą.

1. Visiškai įkraukite bateriją prieš žiemą. Kraukite bateriją bent kartą per penkis mėnesius.
2. Atlikite planinę techninę priežiūrą pas įgaliotąjį atstovą. Tai yra būtina, norint užtikrinti gerą roboto būklę. Techninės priežiūros tiekėjai paprastai atlieka šiuos darbus:
  - visiškai išvalo robotą, peilį ir kitas judančias detales;
  - išvalo roboto vidų;
  - patikrina roboto veikimą;
  - patikrina ir, jei reikia, pakeičia bet kokias nusidėvėjusias dalis, pvz., peilį, šepetčius (tik robotuose, kuriuose yra šepetiniai varikliai);
  - patikrina baterijos talpą;
  - jei reikia, atstovas taip pat gali įdiegti naują programinę įrangą.
3. Kruopščiai nuvalykite robotą ir krovimo stotį (žr. „Roboto valymas“)
4. Patikrinkite bet kokias nusidėvėjusias arba pažeistas detales, pvz., peilį, ir įvertinkite, ar jų nereikia pakeisti.
5. Laikykite robotą saugioje ir sausoje vietoje, neprieinamoje pašaliniais (vaikams, gyvūnams, pašaliniais objektams), 10–20° C temperatūroje. Laikykite robotą žemesnėje nei 20° C temperatūroje, siekdami užkirsti kelią automatiniam baterijų išsikrovimui.
6. Ištraukite maitinimo laido kištuką (A) iš elektros tinklo.
7. Uždenkite krovimo stotį (C), kad į ją nepatektų pašalinių daiktų (lapų, popieriaus skiaučių ir kt.) ir apsaugotumėte kontaktų plokšteles.

### Paleidimas iš naujo

Prieš paleisdami robotą iš naujo po ilgo nenaudojimo, atlikite šiuos veiksmus:

1. Įkiškite maitinimo laido kištuką (A) į elektros lizdą;
2. vėl prijunkite pagrindinį maitinimą;
3. pastatykite robotą krovimo stotyje;
4. Paspauskite mygtuką „ON“ ir luktelėkite kelias sekundes, kol robotas visiškai įsijungs. Įveskite slaptažodį (jei būsite paprašyti) (žr. „Slaptažodžio įvedimas“). Paspauskite mygtuką „Enter“, jei ekrane rodomi informaciniai pranešimai;
5. po kelių sekundžių ekrane išvysite pranešimą „CHARGING“ (kraunama);
6. robotas parengtas naudoti (žr. „Programavimo režimas“).

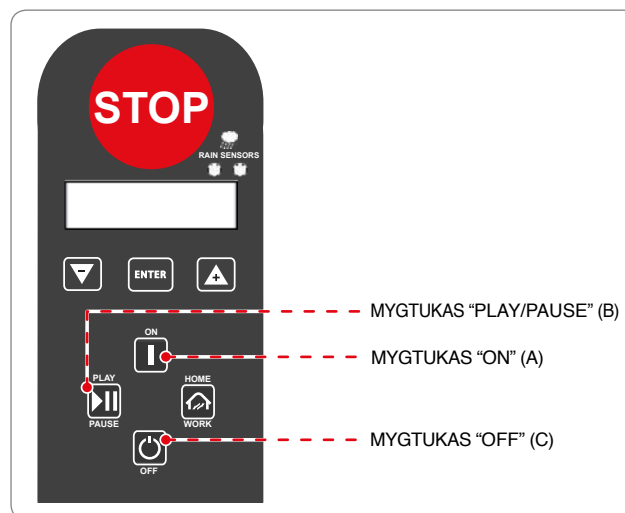




### Pavojus! Dėmesio!

**Draudžiama krauti robotą sprogioje ir degioje aplinkoje.**

1. Įjunkite elektros tiekimą krovimo stočiai ir įsitikinkite, kad plokštės yra švarios.
2. Įstatykite robotą į krovimo stotį.
3. Paspauskite mygtuką „ON“ ir luktelėkite kelias sekundes, kol robotas visiškai įsijungs. Įveskite slaptažodį (jei būsite paprašyti) (žr. „Slaptažodžio įvedimas“). Paspauskite mygtuką „Enter“, jei ekrane rodomi informaciniai pranešimai.
4. Po kelių sekundžių ekrane išvysite pranešimą „CHARGING“ (kraunama).
5. Paspauskite mygtuką „PLAY/PAUSE“ (B). Pradedamas baterijų krovimo ciklas.
6. Krovimo ciklo pabaigoje (maždaug po 6 val.), paspauskite mygtuką „OFF“ (C).
7. Laikykite robotą saugioje ir sausoje vietoje, neprieinamoje pašaliniais (vaikams, gyvūnams, pašaliniais objektams), 10–20° C temperatūroje,.



## NAUDOJIMO PATARIMAI

Toliau rasite naudingų patarimų, kaip naudoti robotą:

- net jeigu esate gerai susipažinę, kaip naudoti robotą, visada pravartu pirmo paleidimo metu išbandyti keletą bandomųjų manevrų, norint susipažinti su komandomis ir pagrindinėmis funkcijomis;
- patikrinkite ir pritvirtinkite pagrindinių komponentų varžtus;
- pjaukite veją dažnai, kad neužaugtų pernelyg aukšta žolė;
- nenaudokite roboto pjauti žolei, kuri 1 cm aukštesnė nei peilis. Jeigu užaugo aukšta žolė, pakelkite peilį ir kitomis dienomis jį po truputį nuleiskite;
- jeigu vejoje įrengta automatinė laistymo sistema, suprogramuokite robotą grįžti į krovimo stotį bent valandą prieš įjungiant laistymo sistemą;
- siekdami apsaugoti robotą ir purkštuvus nuo pažeidimų, patikrinkite paviršiaus nuolydį ir įsitikinkite, kad jis ne didesnis nei leistinas;
- tam, kad išvengtumėte nereikalingo nusidėvėjimo ir baterijos veikimo laiko trumpėjimo, rekomenduojama suprogramuoti robotą taip, kad jis dirbtų ne daugiau, nei yra būtina, taip pat atsižvelgiant į skirtingą žolės augimo greitį skirtingais metų laikais;
- siekdami išvengti pavojaus pašalinių asmenų (ypač vaikų, senelių ir neįgaliųjų) bei gyvūnų sveikatai, naudodami robotą, įsitikinkite, kad jų darbo vietoje nėra. Siekdami sumažinti kūno sužalojimų pavojų, suprogramuokite robotą, kad jis veiktų tinkamu dienos metu.

Gamintojas negarantuoja, kas robotas veją pjovė bus visiškai suderinamas su kitomis belaidėmis sistemomis, pavyzdžiui, nuotolinio valdymo pulteliais, radijo siųstuvais, klausos aparatais, gyvūnams skirtais elektros aptvarais ir pan.

## PLANINĖ TECHNINĖ PRIEŽIŪRA

### TECHNINĖS PRIEŽIŪROS REKOMENDACIJOS



**Svarbu!**

**Atliekant techninės priežiūros darbus, ypač prie peilio, naudokite gamintojo nurodytas asmens apsaugos priemones. Prieš atlikdami bet kokius techninės priežiūros darbus įsitikinkite, kad robotas yra išjungtas (žr. „Roboto apsauginis stabdymas“).**

### PLANINĖS TECHNINĖS PRIEŽIŪROS LENTELĖ

Reguliarumas	Dalis	Techninės priežiūros tipas	Nuoroda
Kas savaitę	Peilis	Nuvalykite peilį ir patikrinkite jo efektyvumą. Jeigu peilis yra sulenktas arba labai nusidėvėjęs, pakeiskite	Žr. „Roboto valymas“ Žr. „Peilio keitimas“
	Baterijos kroviklio rankenėlės	Nuvalykite ir pašalinkite rūdis	Žr. „Roboto valymas“
	Kontaktinės plokštės	Nuvalykite ir pašalinkite rūdis	Žr. „Roboto valymas“
	Lietaus jutiklis	Nuvalykite ir pašalinkite rūdis	Žr. „Roboto valymas“
Kas mėnesį	Robotas	Nuvalykite robotą	Žr. „Roboto valymas“
Kartą metuose ir pjovimo sezono pabaigoje	Robotas	Atlikite roboto techninės priežiūros darbus įgaliotame techninės priežiūros centre	Žr. „Ilgas nenaudojimas ir paleidimas iš naujo“



1. Saugiai sustabdykite robotą (žr. „Roboto saugus stabdymas“).



**Įspėjimas! Atsargiai!**

**Mūvėkite apsaugines pirštines, kad apsaugotumėte savo rankas.**

2. Nuvalykite visus išorinius roboto paviršius kempine, šiltu vandeniu ir švelniu plovikliu. Prieš valydami gerai ją išgręžkite.



**Įspėjimas! Atsargiai!**

**Naudojant per daug vandens, vanduo gali patekti į įrenginį ir pažeisti elektrines detales.**

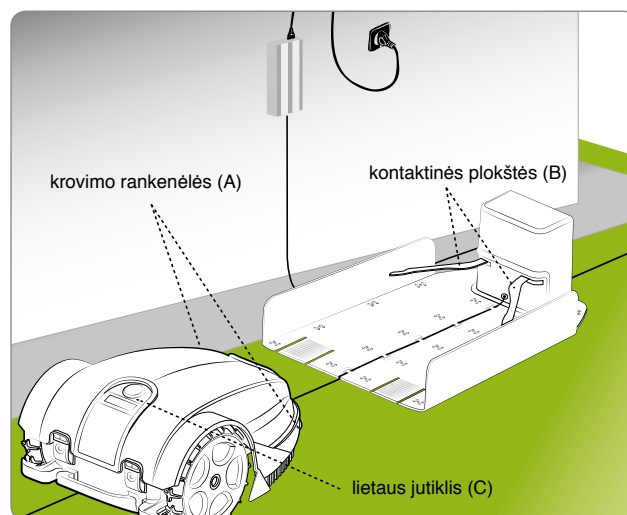
3. Nenaudokite tirpiklio arba benzino, kad nepažeistumėte dažytų paviršių ir plastikinių detalių.
4. Neplaukite vidinių roboto detalių ir nenaudokite aukšto slėgio vandens srovės, kad nepažeistumėte elektrinių ir elektroninių detalių.



**Įspėjimas! Atsargiai!**

**Siekiant išvengti negrįžtamo elektrinių ir elektroninių detalių sugadinimo, draudžiama merkti robotą – jo dalį arba visą – į vandenį, nes jis nėra nelaidus vandeniui.**

5. Patikrinkite apatinę roboto dalį (peilio sritį ir ratus), tinkamu šepetėliu pašalinkite nuosėdas ir (arba) liekanas, galinčias trukdyti tinkamai veikti robotui.
6. Pašalinkite nuo roboto bet kokią žolę ir lapus.
7. Sausu audiniu – ir, jei reikia, smulkiu švitrinu popieriumi – nuvalykite baterijos kroviklio (A) rankenėles, kontaktines plokštes (B) ir bet kokias elektros kontaktų nuosėdas arba liekanas.
8. Nuvalykite lietaus jutiklį (C) ir pašalinkite bet kokį purvą ir rūdį.
9. Išvalykite krovimo stoties vidų ir pašalinkite bet kokius susikaupusius nešvarumus.



**GEDIMŲ IDENTIFIKAVIMO IR ŠALINIMO VADOVAS**


LT


Toliau pateiktos informacijos paskirtis – padėti nustatyti ir šalinti bet kokius gedimus ir (arba) sutrikimus, išskylančiu naudojant robotą vejamąjį. Kai kuriuos gedimus gali pašalinti naudotojas, o kitiems šalinti reikia techninių žinių arba kvalifikacijos, todėl juos šalinti gali tik patyrę ir kvalifikuoti specialistai.


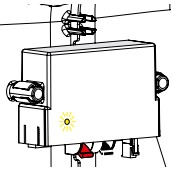


**Įspėjimas! Atsargiai!**

**Jeigu reikia patikrinti robotą, saugiai jį sustabdykite (žr. „Roboto saugus stabdymas“), siekdami išvengti netyčinio peilio įsijungimo pavojaus.**

Problema	Priežastis	Sprendimo būdai
Netipinės vibracijos Robotas dirba labai garsiai	Sugadintas peilis	Pakeiskite peilį nauju (žr. „Peilio keitimas“)
	Peilis užkištas nešvarumais (lipniąja juosta, laidais, plastiko detalėmis ir kt.)	Saugiai sustabdykite robotą (žr. „Roboto saugus stabdymas“). Pašalinkite peiliui trukdančias sankaupas  <b>Įspėjimas!</b> <b>Naudokite apsaugines pirštines, kad apsaugotumėte savo rankas.</b>
	Robotas įjungtas priešais kliūtis (nukritusias šakas, užmirštus objektus ir kt.)	Saugiai sustabdykite robotą (žr. „Roboto saugus stabdymas“)  Išimkite kliūtį ir iš naujo paleiskite robotą (žr. „Įjungimas – Automatinis režimas“)
	Elektros variklio gedimas	Artimiausiame įgaliojame techninės priežiūros centre pakeiskite arba suremontuokite variklį
	Per aukšta žolė	Padidinkite pjovimo aukštį (žr. „Pjovimo aukščio reguliavimas“)  Iš pradžių nupjaukite veją įprastine vejamąjį
Robotas tinkamai neįvažiuoja į krovimo stotį	Netinkamai patiesta perimetro viela arba krovimo stoties maitinimo kabelis	Patikrinkite krovimo stoties jungtį (žr. „Krovimo stoties ir maitinimo bloko įrengimas“)
	Prie krovimo stoties įgriuvo žemė	Pastatykite krovimo stotį ant plokščio ir stabilaus paviršiaus (žr. „Sistemos įrengimo planavimas“)
Robotas netinkamai apvažiuoja gėlių lysves	Netinkamai nutiesta perimetro viela	Tinkamai nutieskite perimetro vielą (prieš laikrodžio rodyklę) (žr. „Perimetro vielos tiesimas“)
Robotas dirba netinkamu metu	Neteisingai nustatytas laikrodis	Atstatykite roboto laikrodį (žr. „Programavimo režimas“)
	Neteisingai nustatytas darbo laikas	Atstatykite darbo laiką (žr. „Programavimo režimas“)
Robotas negrįžta į krovimo stotį greituoju būdu	Netinkamai nustatyta greitojo grįžimo sistema	Patikrinkite greitojo grįžimo sistemos išdėstymą (žr. „Roboto greitojo grįžimo į krovimo stotį išdėstymas“)

Problema	Priežastis	Sprendimo būdai
Nupjautas ne visas darbinis plotas	Neužtenka darbo valandų	Pailginkite darbo laiką (žr. „Programavimo režimas“)
	Peiliui trukdo nešvarumai ir liekanos	Saugiai sustabdykite robotą (žr. „Roboto saugus stabdymas“)  <b>Įspėjimas! Atsargiai!</b> <b>Mūvėkite apsaugines pirštines, kad apsaugotumėte savo rankas.</b> Nuvalykite peilį
	Peilis nusidėvėjęs	Pakeiskite peilį originaliu nauju peiliu (žr. „Peilio keitimas“)
	Darbinis plotas per didelis tokios galios robotui	Pakoreguokite darbinį plotą (žr. „Techninės sąlygos“)
	Išsikrauna baterijos	Pakeiskite baterijas naujomis originaliomis baterijomis (žr. „Baterijos keitimas“)
	Baterijos nevysiškai įkrautos	Nuvalykite ir pašalinkite rūdis nuo baterijų kontaktų (žr. „Roboto valymas“). Kraukite baterijas bent 12 valandų
Nupjautas ne visas antrinis plotas	Programavimo klaida	Tinkamai suprogramuokite antrinį plotą (žr. „Programavimo režimas“)
Ekrane rodomas pranešimas „Service“	Reikia atlikti roboto techninės priežiūros darbus	Kreipkitės į artimiausią įgaliotą techninės priežiūros centrą
Ekrane rodomas pranešimas „Lift“	Robotas pakeltas nuo žemės	Patikrinkite, ar roboto neblokuoja jokie objektai. Nuvalykite ir pašalinkite bet kokią likusią žolę po korpuso dangčiu, nes ji gali trukdyti jutikliams (žr. „Roboto valymas“)
Ekrane rodomas pranešimas „No Signal“	Perimetro viela prijungta netinkamai (nutrūkęs kabelis, nėra elektros jungties ir kt.)	Patikrinkite maitinimą, maitinimo bloko ir krovimo stoties jungtis (žr. „Krovimo stoties ir maitinimo bloko diegimas“)
Ekrane rodomas pranešimas „Out of border“	Per status nuolydis	Pažymėkite plotą su per dideliu nuolydžiu (žr. „Sistemos įrengimo planavimas“)
	Netinkamai nutiesta perimetro viela	Patikrinkite, ar viela tinkamai įrengta (ne per giliai, ne prie metalinių objektų, atstumas tarp vielos, žyminčios du elementus, ne mažesnis nei 70 cm ir kt.) (žr. „Sistemos įrengimo planavimas“)
	Perimetro viela, žyminti vidinių plotų (gėlių lysvių, krūmų ir kt.) ribas, nutiesta prieš laikrodžio rodyklę	Tinkamai nutieskite perimetro vielą (prieš laikrodžio rodyklę) (žr. „Perimetro vielos tiesimas“)
	Perkaito maitinimo blokas	Imkitės reikiamų priemonių maitinimo bloko temperatūrai sumažinti (vėdinkite arba pakeiskite įrengimo vietą ir kt.) (žr. „Sistemos įrengimo planavimas“)
	Netinkamas ratų perdavimas	Patikrinkite ir, jei reikia, priveržkite ratus

Problema		Priežastis	Sprendimo būdai
Ekrane rodomas pranešimas „Wheel error“		Nelygus žemės paviršius arba jame yra kliūčių	Įsitikinkite, kad pjautina veja yra lygi, be duobių, akmenų ir kitų kliūčių. Kitu atveju užkaskite visas duobes ir pašalinkite visas kliūtis (žr. „Darbinių plotų – pirminių ir antrinių – paruošimas ir žymėjimas“)
		Sugedo vienas arba abu ratų transmisijos varikliai	Artimiausiame įgaliotame techninės priežiūros centre pakeiskite arba suremontuokite variklį
“Ekrane rodomas pranešimas „Too high grass“ arba „Blade Error“		Sugadintas peilis	Pakeiskite peilį nauju (žr. „Peilio keitimas“)
		Peilis užkimštas nešvarumais (lipniąja juosta, laidais, plastiko detalėmis ir kt.)	Saugiai sustabdykite robotą (žr. „Roboto saugus stabdymas“)  <b>Įspėjimas! Atsargiai!</b> <b>Mūvėkite apsaugines pirštines, kad apsaugotumėte savo rankas.</b> Pašalinkite peiliui trukdančias sankaupas
		Robotas įjungtas priešais kliūtis (nukritusias šakas, užmirštus objektus ir kt.)	Saugiai sustabdykite robotą (žr. „Roboto saugus stabdymas“) Pašalinkite kliūtis ir iš naujo paleiskite robotą (žr. „Įjungimas – Automatinis režimas“)
		Elektros variklio gedimas	Artimiausiame įgaliotame techninės priežiūros centre pakeiskite arba suremontuokite variklį
		Per aukšta žolė	Padidinkite pjovimo aukštį (žr. „Pjovimo aukščio reguliavimas“) Iš pradžių nupjaukite veją įprastine vejąpjove
Ekrane rodomas pranešimas „Tilt“	Robotas yra ant statiesnio nei leistinas nuolydžio	Pažymėkite per statų plotą	
	Neįsijungia LED indikatorius (C)	Nėra maitinimo	Įsitikinkite, kad maitinimo blokas tinkamai prijungtas prie maitinimo lizdo
	Šviečia siūstovo LED indikatorius (C)	Nutrūkęs saugiklis	Pakeiskite saugiklį artimiausiame įgaliotame techninės priežiūros centre
		Nutrūkusi perimetro viela	Saugiai sustabdykite robotą (žr. „Roboto saugus stabdymas“). Ištraukite maitinimo laido kištuką iš maitinimo bloko. Sujunkite perimetro vielą



**Svarbu!**

Pakeiskite ir suremontuokite bet kokias dalis, laikydamiesi gamintojo instrukcijų, arba kreipkitės į techninės priežiūros centrą, jeigu šių operacijų aprašymo neradote žinyne.

### BATERIJŲ KEITIMAS



**Svarbu!**

Pakeiskite baterijas įgaliotame techninės priežiūros centre.

### PEILIO KEITIMAS

1. Saugiai sustabdykite robotą (žr. „Saugus roboto stabdymas“).



**Svarbu!**

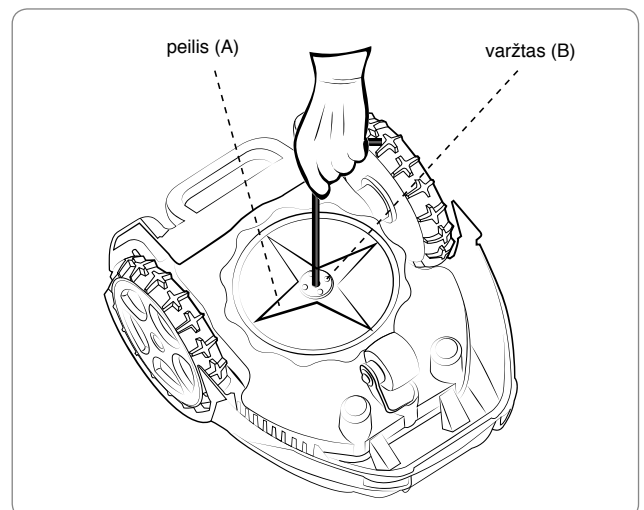
Mūvėkite apsaugines pirštines, kad apsaugotumėte savo rankas.

Naudokite tik originalius peilius, tinkamus įrenginiui.

**MODELIS:** 7030BA0, 7030DE0, 7030ELO, 7030EP0, 7030ES0

**Pjovimo peilio kodas:** 075Z15000B, 075Z07800A

2. Apverskite robotą ir padėkite jį taip, kad nesugadintumėte gaubto.
3. Norėdami nuimti peilį (A), atsukite varžtus (B).
4. Įdėkite naują peilį ir priveržkite varžtus.
5. Atverskite robotą į darbinę padėtį.



- Veikimo laiko pabaigoje šis produktas priskiriamas EEJA (elektros ir elektroninės įrangos atliekų) kategorijai. Todėl jo negalima šalinti kartu su buitinėmis atliekomis, mišriomis miesto atliekomis (nerūšiuotomis) ir rūšiuotomis miesto atliekomis.
- Atėjus metui utilizuoti įrenginį, naudotojas turi įsitikinti, kad produktas perdirbamas pagal vietos įstatymų reikalavimus; konkrečiai elektros ir elektronines detales reikia rūšiuoti įgaliočiuose EEJ atliekų tvarkymo centruose arba produktą reikia pristatyti pardavėjui, kai perkate naują įrenginį. Už neteisėtą EEJA šalinimą baudžiama baudomis, kurias numato šalinimo vietoje galiojantys įstatymai.
- Pavojingos medžiagos, esančios elektros ir elektroninėje įrangoje, gali turėti žalingą poveikį gamtai ir žmonių sveikatai, todėl naudotojui tenka atsakomybė prisidėti prie EEJA perdirbimo, pakartotinio naudojimo ir kitokių atliekų atgavimo būdų.
- Visos dalys, kurias reikia šalinti atskirai, yra pažymėtos.

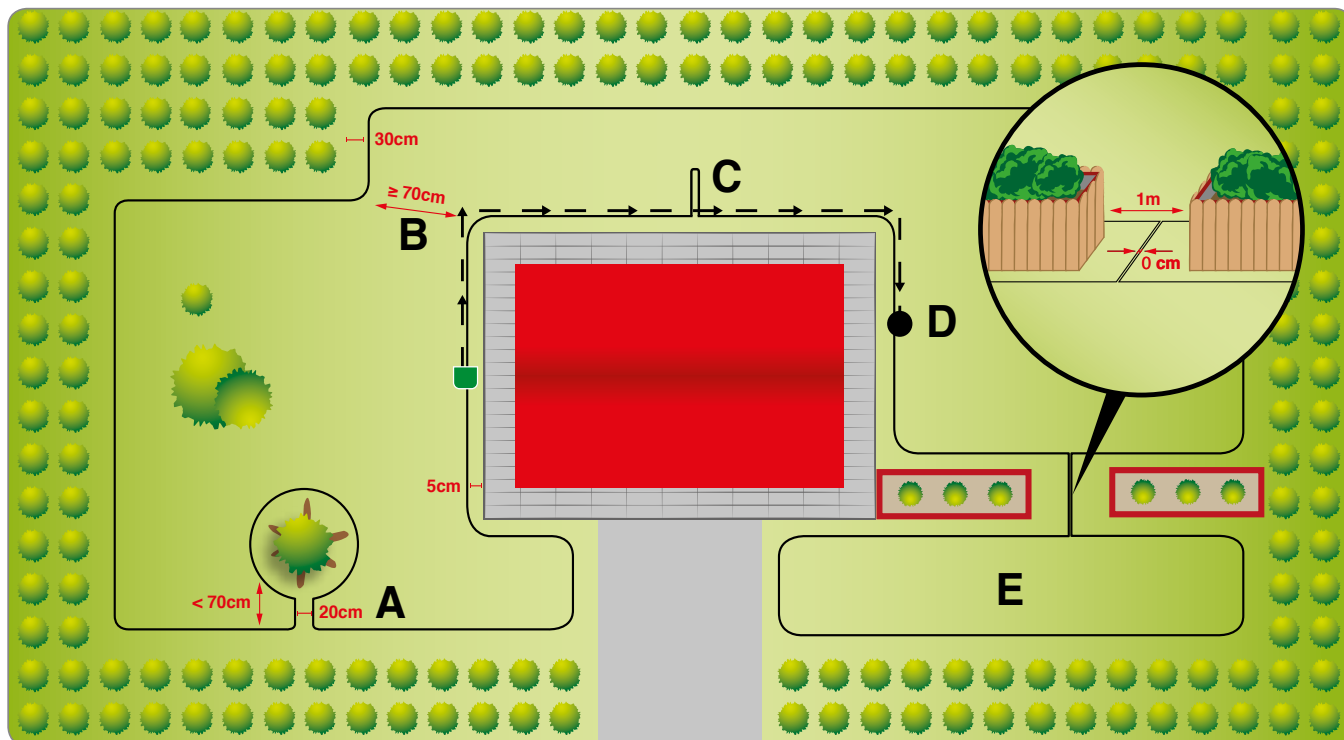


### Pavojus! Dėmesio!

**EEJA – elektros ir elektroninės įrangos atliekose (EEJA) gali būti pavojingų medžiagų, galinčių kelti pavojų aplinkai ir žmonių sveikatai. EEJA būtina šalinti tinkamai ir tik specialiuose šalinimo centruose.**

- Pakuotė – produkto pakuotė pagaminta naudojant perdirbtas medžiagas; ją reikia šalinti darniu būdu specialiuose konteineriuose arba įgaliočiuose atliekų surinkimo centruose.
- Baterijos – senose ir panaudotose baterijose yra medžiagų, pavojingų aplinkai ir žmonių sveikatai, todėl draudžiama jas išmesti kartu su buitinėmis atliekomis. Naudotojas privalo šalinti baterijas darniu būdu, specialiuose šalinimo konteineriuose arba įgaliočiuose atliekų surinkimo centruose.

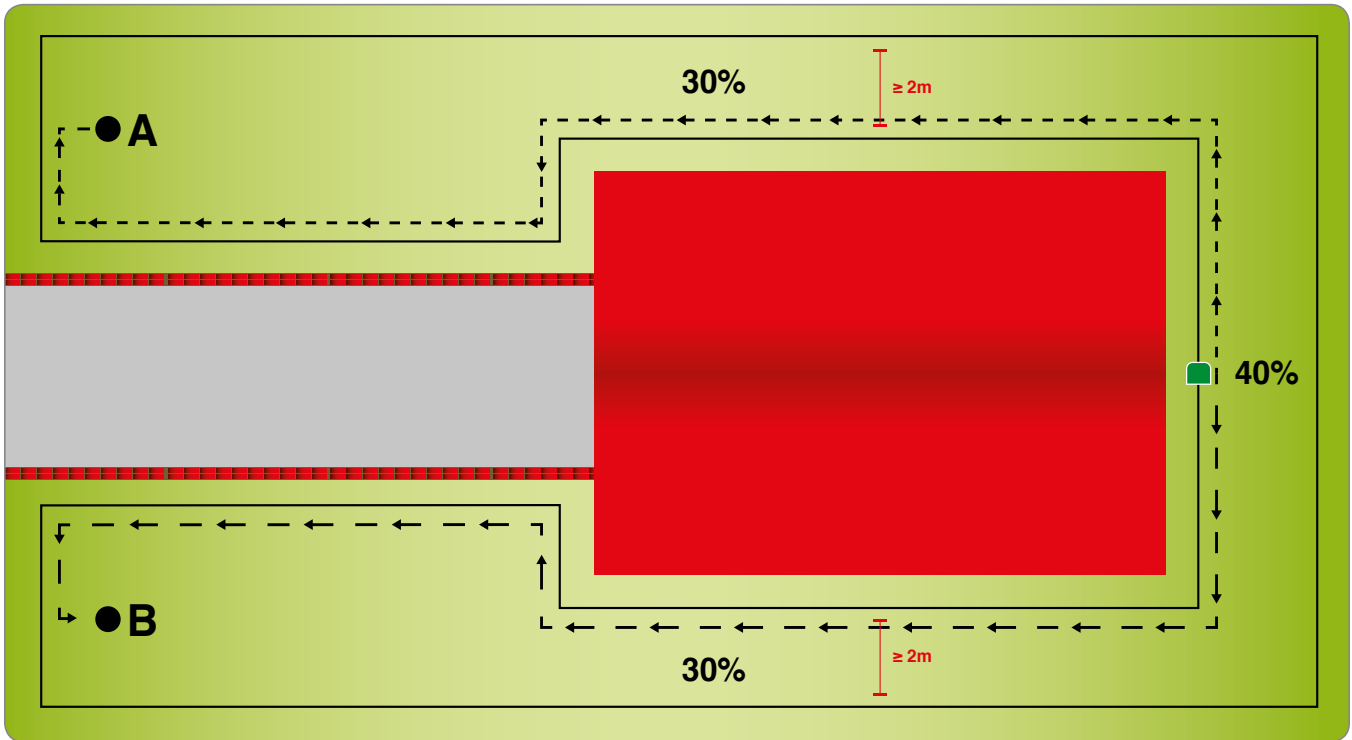
## SODAS SU SIAURU TAKU GRĮŽTI Į KROVIMO BAZĘ, ANTRINĮ PLOTĄ IR UŽDARĄ PLOTĄ

**Informacija:**

- A.** medžius su išsikišusiomis šaknimis reikia pažymėti perimetro viela. Žymint ribas, jeigu tarpas iki perimetro vielos, nutiestos palei sodo išorinį kraštą, mažesnis nei 70 cm, būtina palikti 20 cm tarp įeinančios ir išeinančios vielos.
- B.** siauras takas, tarp kurio perimetro vielų yra bent 70 cm atstumas.
- C.** iškvietą viela. Būtina padėti iškvietą ant žemės, priešingu atveju robotas nepravažiuos pro siaurą koridorių (B), grįždamas į krovimo stotį.
- D.** išvažiavimas antriniame plote. Žr. „Programavimas“. Dėl sodo formos rekomenduojama nustatyti antrinį plotą, kur siauras koridorius (B) skiria plotą (D) krovimo stoties padėties atžvilgiu.
- E.** uždaras plotas. Koridorius į plotą (E) per siauras, kad robotas galėtų automatiškai įvažiuoti į šį plotą.

**Programavimas:**

- antriniai plotai:
  - 1 plotas:
    - dydis procentais: 50 %;
    - kryptis: prieš laikrodžio rodyklę;
    - atstumas: 50 m (atstumas tarp krovimo stoties ir taško „D“);
    - režimas: sekite vielą.
- uždaras plotas: perkeltite robotą rankomis į uždara plotą bent tris kartus per savaitę.



**Pastabos:**

kadangi sodas yra ypatingos formos, siekiant optimizuoti pjovimą, rekomenduojama nustatyti robotą pradėti dirbti iš skirtingų vietų (ne visada iš krovimo stoties).

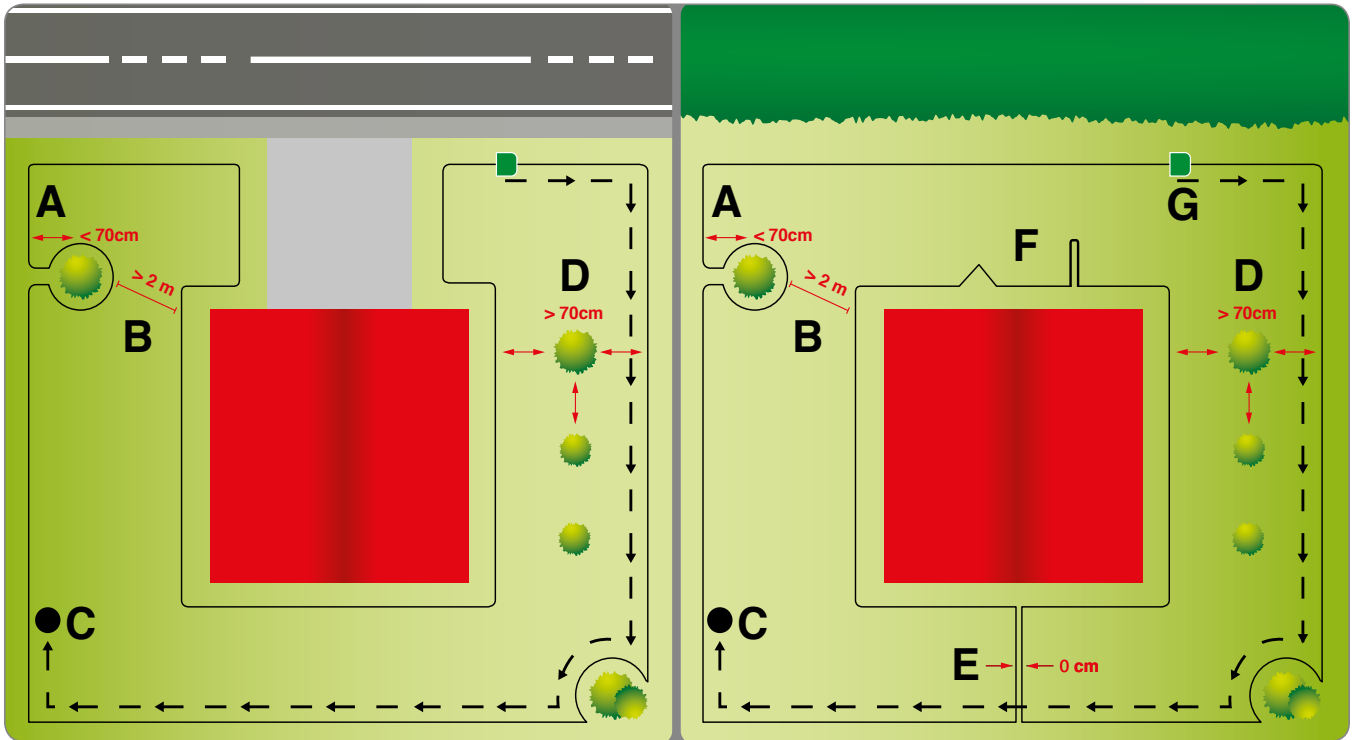
**Informacija:**

**A - B:** išvažiuojamas antriniuose plotuose. Žr. „Programavimas“. Rekomenduojama pažymėti du antrinius plotus, leidžiančius padidinti roboto darbo efektyvumą. Jis pradeda darbą iš skirtingų sodo vietų.

**Programming:**

- Programavimas:
  - 1 plotas (A):
    - dydis procentais: 30 %;
    - kryptis: pagal laikrodžio rodyklę;
    - atstumas: 30 m (atstumas tarp krovimo stoties ir taško „A“);
    - režimas: „V-Meter“.
  - 2 plotas (B):
    - dydis procentais: 30 %;
    - kryptis: prieš laikrodžio rodyklę;
    - atstumas: 30 m (atstumas tarp krovimo stoties ir taško „B“);
    - režimas: „V-Meter“.





**Pastabos:**

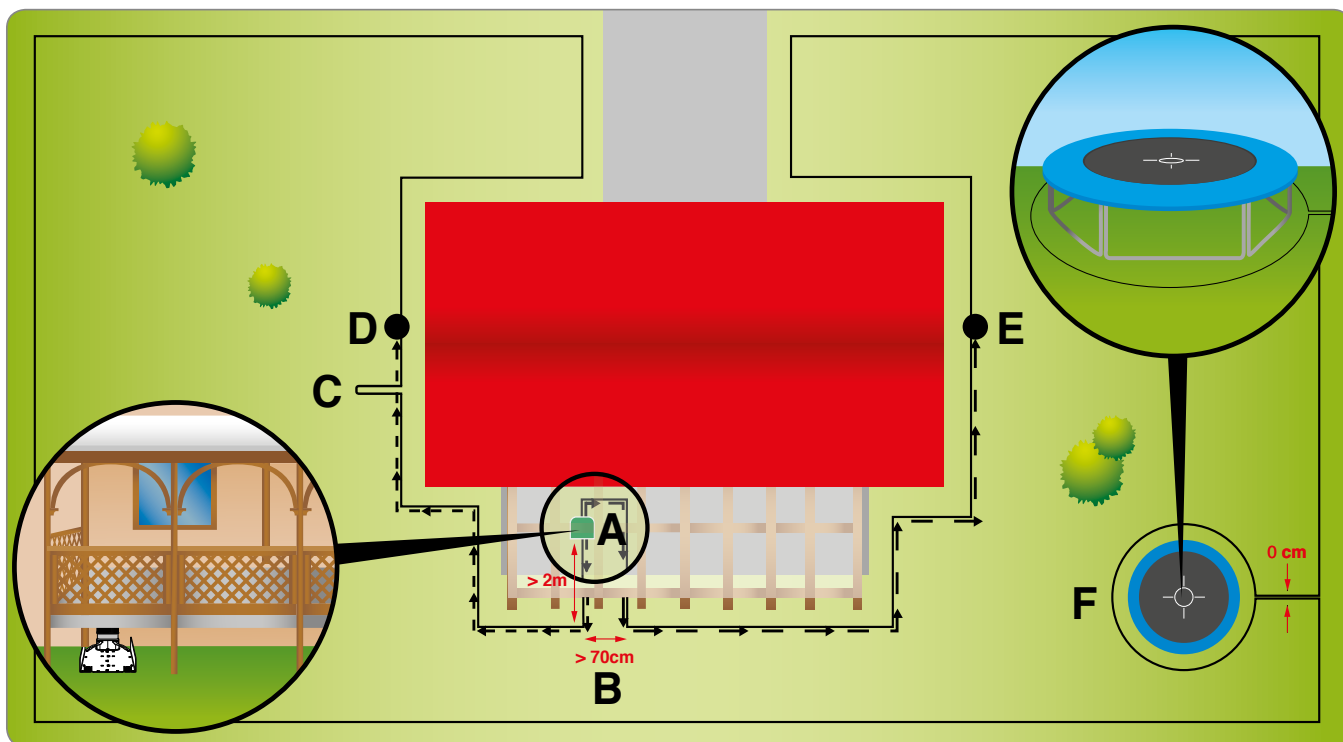
Pavyzdys dešiniėje skiriasi nuo kairiojo pavyzdžio, kadangi jame nėra privažiavimo, jungiančio namą su gatve. Dešiniajame pavyzdyje namas yra apsuptas sodo tarsi gėlių lysvė arba baseinas. Neįmanoma įrengti krovimo stoties per arti namo; tik sodo pakraštyje.

**Legenda:**

- A.** krūmą reikia pažymėti perimetro viela. Jeigu tarpas iki perimetro vielos, nutiestos palei sodo išorinį kraštą, mažesnis nei 70 cm, būtina palikti 20 cm tarp įeinančios ir išeinančios vielos.
- B.** koridorius negali būti siauresnis nei 2 m. Jei jis siauresnis, siekiant užtikrinti tinkamą roboto grįžimą į krovimo stotį, būtina ant vielos įrengti iškvietimą viela.
- C.** antrinis išvažiavimas iš ploto: Žr. „Programavimas“.
- D.** tris medžius nuo perimetro vielos, nutiestos palei sodo kraštą, skiria didesnis nei 70 cm atstumas. Galima išvengti poreikio ženklinti medžių ribas, jeigu medžio šaknys neišsikišę arba jeigu medžiai yra per lankstūs, kad robotas tinkamai juos atpažintų kaip kliūtį.
- E.** centre esančio namo ribos ženklėjimas: pažymėkite namą tiesdami išeinančią ir įeinančią perimetro vielas vieną ant kitos.
- F.** rekomenduojama suformuoti greitojo grįžimo į krovimo stotį rodyklę, prieš kurią ant vielos įrengiama iškvietimas. Robotas pats nustatys trumpiausią atstumą į krovimo stotį.
- G.** krovimo stotis: ją reikia pastatyti palei sodo kraštą, tačiau ne palei plotus, pažymėtus viela pačiame sode.

**Programavimas:**

- antriniai plotai:
  - 1 plotas (C):
    - dydis procentais: 50 %;
    - kryptis: pagal laikrodžio rodyklę;
    - atstumas: 70 m (atstumas tarp krovimo stoties ir taško „C“);
    - režimas: „V-Meter“.



### Pastabos:

Šiame pavyzdyje rodoma, kaip įrengti krovimo stotį po terasa, sukongfigūruojant robotą tinkamai išvažiuoti iš siauros vietos. Tai atliekama nustatant antrinių plotų matmenis taip, kad jų dalis procentais būtų 100 %.

### Legenda:

- A.** krovimo stotis po terasa. Prieš įvažiuimą į krovimo stotį turi būti 2 m tiesios perimetro vielos.
- B.** minimalus koridoriaus plotis krovimo stoties vietoje – 70 cm.
- C.** jeigu naudojate grįžimo į stotį metodą „V-meter“, rekomenduojame prieš įvažiuimą į siaurą koridorių, kur esate įrengę krovimo stotį, ant vielos įrengti iškvietą.
- D - E:** išvažiavimas antriniame plote. Žr. „Programavimas“. Šias sritis būtina suprogramuoti, kad robotas galėtų tinkamai išvažiuoti iš siauro koridoriaus, kur esate įrengę krovimo stotį.
- F.** batutas. Rekomenduojama pažymėti jo ribas perimetro viela.

### Programavimas:

- bendrasis sodo dydis: 1100 sm.
- darbo laikas:
  - 7030EL0: 1 laikas: 09.00–20.00
  - 7030EP0: 2 laikas: 10.00–12.30                      2 laikas: 15.30–17.00
- antriniai plotai:
  - plotas 1 (D):
    - dydis procentais: 50 %;
    - kryptis: prieš laikrodžio rodyklę;
    - atstumas: 30 m (atstumas tarp krovimo stoties ir taško „D“);
    - režimas: sekite vielą.
  - 2 plotas (E):
    - dydis procentais: 50 %;
    - kryptis: pagal laikrodžio rodyklę;
    - atstumas: 30 m (atstumas tarp krovimo stoties ir taško „E“);
    - režimas: sekti viela.

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

Prisiima atsakomybę ir pareiškia, kad produktas:

automatinis robotas vejamajam su baterija (modeliai: 7030BA0, 7030DE0, 7030EL0, 7030EP0, 7030ES0) atitinka pagrindinius saugos, sveikatos ir aplinkos apsaugos reikalavimus, kuriuos numato Europos Sąjungos direktyvos:

**Mašinų direktyva** 2006/42/EB, **elektromagnetinio suderinamumo direktyva** 2014/30/EB, **Radio direktyva (RED)** 2014/53/ES, **"RoHS" direktyva** 2011/65/EB, **EEJA direktyva** 2012/19/ES, **į aplinką sklaidžiamo triukšmo direktyva** 2005/88EB;

atitinka šių darnųjų standartų reikalavimus:

EN 50636-2-107: 2015 ir EN 60335-1: 2012 A11:2014 (**saugumas**);

EN 62233:2008 (**elektromagnetiniai laukai**);

EN 55014-1: 2008 A1: 2010 A2: 2012 (**išmetamieji teršalai**);

EN 61000-3-2: 2015 ir EN 61000-3-3: 2014 (**išmetamieji teršalai**);

EN 55014-2: 2015 (**atsparumas**);

EN 50419:2006 (**EEJA - Įrangos ženklavimas**)

ETSI EN 301 489-1 V1.9.2 (**Elektromagnetinis suderinamumas**)

ETSI EN 301 489-17 V1.3.2 (**Elektromagnetinis suderinamumas**)

ETSI EN 300 328 v1.9.1 (**Radio spektro naudojimo efektyvumas**)

DRAFT

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

taip pat pareiškia, kad pagal direktyvą 2005/88/EB, LWA garsumo lygis, įvertinus reikšmingą imtį, lygus 65 dB ±2.0 dB (pasvertas A kreivėje ir palyginti su 1 pW), kad garantuojamas LWA garsumo lygis mažesnis nei 67 dB (pasverti A kreivėje ir palyginti su 1 pW) ir kad techninės bylos, atitinkančios direktyvas 2005/88/EB ir 2006/42/EB, yra prieinamos adresu 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  
(CEO)



