

| | |
|---|-----------|
| 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 |
| Uzstādīšana | 9 |
| Iepakojums un izsaiņošana..... | 9 |
| Sistēmas salikšanas 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 |
| Akumulatora pirmreizējā uzlāde..... | 19 |
| Regulēšana | 20 |
| Regulēšanas ieteikumi..... | 20 |
| Pļaušanas augstuma regulēšana..... | 20 |
| Lietošana un ekspluatācija | 21 |
| Lietotāja pienākumi..... | 21 |
| Robota komandu apraksts..... | 21 |
| Pieklūve izvērnei..... | 21 |
| Navigācija..... | 22 |
| Iestatījumi. Programmēšanas režīms..... | 24 |
| Darba grafiki. Programmēšanas režīms..... | 25 |
| Papildu zonas. Programmēšanas režīms..... | 26 |
| Drošība. Programmēšanas režīms..... | 26 |
| Darbības režīms. Programmēšanas režīms..... | 27 |
| Valodas opcijas. Programmēšanas režīms..... | 27 |
| Sākotnējā iedarbināšana. Automātiskais režīms..... | 27 |
| Robota pilnīga izslēgšana..... | 28 |
| Automātiska atgriešanās uzlādes stacijā..... | 28 |
| Robota izmantošana slēgtās zonās, kurās nav uzlādes stacijas..... | 28 |
| Paroles ievadīšana..... | 29 |
| Darba laikā displejā redzami paziņojumi..... | 29 |
| Ilgstoša dīkstāve un iedarbināšana pēc tās beigām..... | 30 |
| Akumulatora uzlādēšana pēc ilgstošas dīkstāves..... | 31 |
| Ekspluatācijas ieteikumi..... | 32 |
| Kārtējie tehniskās apkopes darbi | 32 |
| Ieteikumi par tehnisko apkopi..... | 32 |
| Plānveida tehniskās apkopes darbi..... | 32 |
| Robota tīrīšana..... | 33 |
| Traucējummeklēšana..... | 34 |
| Traucējummeklēšanas norādījumi | 34 |
| Daļu nomaiņa | 37 |
| Ieteikumi par daļu nomaiņu..... | 37 |
| Akumulatora nomaiņa..... | 37 |
| Asmens nomaiņa..... | 37 |
| Robota nodošana atkritumos..... | 38 |
| Dārza piemērs | 39 |
| Ek atbilstības deklarācija | 43 |

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 lapušu 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 operatori 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.



Uzmanību – bīstami!

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!

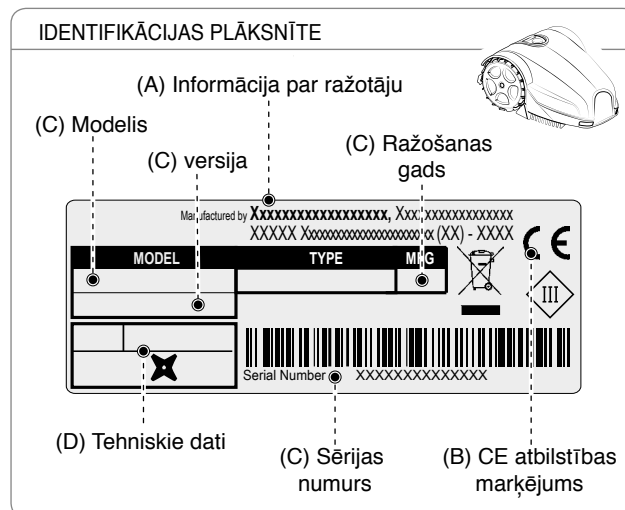
Šis simbols apzīmē īpaši svarīgu tehnisko informāciju, kas obligāti jāņem vērā.

ZIŅAS PAR RAŽOTĀJU UN IEKĀRTU

Iekārtai ir piestiprināta šeit redzamā pase datu plāksnīte. Tajā ir sniegtas norādes un visa iekārtas drošai ekspluatācijai būtiska 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, plaušanas 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 jāpārliedzina, 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.
- Robots ir obligāti nepārtraukti jāuzrauga, ja tas strādā blakus sabiedriskām vai privātām zonām, kas nav pienācīgi norobežotas.
- Ar šo robotu nedrīkst strādāt bērni un personas ar fiziskiem, maņu vai garīgiem traucējumiem vai nepieredzējušas 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.
- Neizmantojiet robotu ar bojātām ārējām daļām. Ja rodas mehāniski bojājumi, daļas ir jānomaina.
- Robotu nedrīkst lietot, ja ir bojāts transformatora elektrības vads. Ja vads ir bojāts, var notikt saskare ar detaļām, kas vada elektrisko strāvu. Lai izvairītos no šāda riska, vads ir jānomaina ražotājam, tā tehniskās apkalpošanas centram vai citai personai ar atbilstošu kvalifikāciju.
- Ja izmantošanas laikā tiek bojāts strāvas vads, nospiediet pogu "STOP", lai robotu apturētu, un atvienojiet strāvas padeves vadu no elektrības kontaktligzdas.
- 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 pievilktas, lai robots būtu labā darba stāvoklī.
- Ja izmantošanas laikā tiek konstatētas robota anomālas vibrācijas, nospiediet pogu "STOP", lai to apturētu, un atvienojiet strāvas padeves vadu no elektrības kontaktligzdas.
- 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.






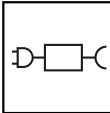

4. Aizsardzība pret strāvas pārslodzi

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. Griezējasmeņa 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 plaušanu 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 plaušanu ar robotu piemērotos laikos.</p> |
|  | <p>Mašīna nav paredzēta braukšanai.</p> |  | <p>Izmantojiet robotu tikai ar elektroapgādes modeļiem, kas uzskaitīti nodaļas "Tehniskie dati" sadaļā "Tehniskā informācija"</p> |
|  | <p>Iedarbiniet drošības ierīci pirms darba ar mašīnu vai pirms tās pacelšanas.</p> | | |

TEHNISKIE RAKSTURLIELUMI

LV

| Apraksts | | Modelis | | | | |
|--|-----------------------|--|------------------|-------------------|--|-------------------|
| | | 7030BA0 | 7030DE0 | 7030EL0 | 7030EP0 | 7030ES0 |
| Maksimālā ieteicamā pļaujamā platība | | | | | | |
| Darba ietilpība (-20%(*)) | m ² (sq ') | 500 (5380 ') | 800 (8608 ') | 1100 (11836 ') | 1600 (17216 ') | 2000 (21520 ') |
| Raksturlielumi | | | | | | |
| Izmēri (garums x augstums x platums) | mm | 537x415x252 | | | | |
| Robota svars (ar akumulatoru) | kg | 9,5 | 9,8 | 10,1 | | |
| Pļaušanas augstums (minimālais un maksimālais) | mm (") | 25-60 (0.98-2.36 ") | | | | |
| Asmens diametrs | mm (") | 250 (9.84 ") | | | | |
| Motori | | ar sukām | | bez sukām | | |
| Griezējasmens ātrums | RPM | 2400 | 2800 | | | |
| Kustības ātrums | metri/minūtē | 25 (82 ') | 28 (91 ') | 30 (98,43 ') | | |
| Maksimālais ieteicamais slīpums, uz kura iekārta var strādāt (*) | % | Ir pieļaujami 45% atkarībā no zāliena īpatnībām un uzstādītajām palīgierīcēm. Ir ieteicami ne vairāk par 35% pļauta zāliena gadījumā. 20% ārējās robežas vai perimetra vada tuvumā. | | | | |
| Apkārtējā gaisa temperatūra darba laikā | Maksimālā °C | ROBOTS: -10°(14 F.) (minimālā) +50° (122 F.) (maksimālā) UZLĀDES STACIJAS : -10°(14 F.) (minimālā) +45° (113 F.) (maksimālā) AKUMULATORA LĀDĒTĀJS: -10°(14 F.) (minimālā) +40° (104 F.) (maksimālā) | | | | |
| Izmērītais trokšņa skaļuma līmenis | dB(A) | 65 | | 64 | | |
| Ūdensizturības klase | IP | IP44 | | | | |
| Elektrotehniskie raksturlielumi | | | | | | |
| Barošanas bloks (litija akumulatoram) | | Mean Well OWA-60E-30ZCT Ieeja: 100 - 240 V~; 1.2 A; 50/60 Hz; 2. klases Izeja: 29.4 V ---; 2.0 A; | | | Mean Well ELG-150-30ZCT Ieeja: 100 - 240 V~; 2 A; 50/60 Hz; 1. klases Izeja: 29.4 V ---; 5.0 A | |
| Akumulatora un uzlādējamo bateriju tips | | | | | | |
| Atkārtoti uzlādējama litija jonu baterija (nominālais spriegums) | | 25.9V – 1x2.5 Ah | 25.9V – 2x2.5 Ah | | 25.9V – 3x2.5 Ah | |
| Akumulatora lādētājs | | 29.4 Vcc - 2.0 A | | | 29.4 Vcc - 5.0 A | |
| Vidējais atkārtotas uzlādes laiks | hh:mm | 1:15 | 2:00 | | 3:00 | 3:00 |
| Vidējais pļaušanas ilgums pēc pilna atkārtotas uzlādes cikla (*) | hh:mm | 0:50 | 2:00 | 2:30 | 3:30 | 4:00 |

(*) Atkarībā no mauriņa stāvokļa un pļaušanas platības sarežģītības.

| Aprīkojums/piederumi/funkcijas | | | | |
|--|-------|---------------------------|--------------------|---|
| Apstrādājamo zonu skaits kopā ar galveno zonu | | 2 | 3 | 4 |
| Piekluvei slēgtās zonas | | nav pieejams | standartaprīkojums | |
| Lietus sensors | | standartaprīkojums | | |
| Nopļautā zāliena sensors pašprogrammējams (patentēts) | | nav pieejams | standartaprīkojums | |
| Atgriešanās uzlādes stacijā veids | | "V-Meter" - "sekti viela" | | |
| Ātras atgriešanās iestatīšana | | standartaprīkojums | | |
| Perimetra vada maksimālais garums (aptuvena vērtība, kas aprēķināta uz pareizas formas perimetra pamata) | m (') | 800 (2624 ') | | |

(*) Atkarībā no mauriņa stāvokļa un pļaušanas platības sarežģītības.

VISPĀRĪGS IEKĀRTAS APRAKSTS

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

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

Darba laikā robots veic pļaušanu ar perimetra vadu iezīmētajā platībā.

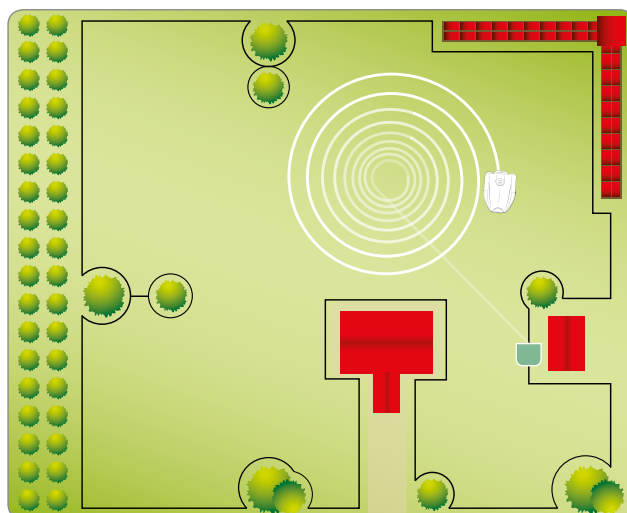
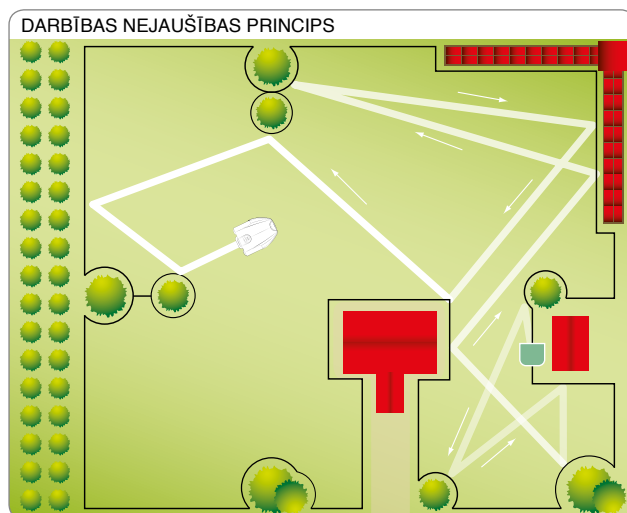
Kad robots uztver perimetra vadu vai atduras pret šķērslī, tas maina kustības virzienu saskaņā ar nejaušības principu un atsāk kustību jaunā virzienā. Robots nepārsniedz perimetra stiepli lielākā attālumā nekā pusi no tā garuma.

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

Robots spēj atpazīt vietas dārzā ar augstāku un/vai biežāku zāles segumu 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:

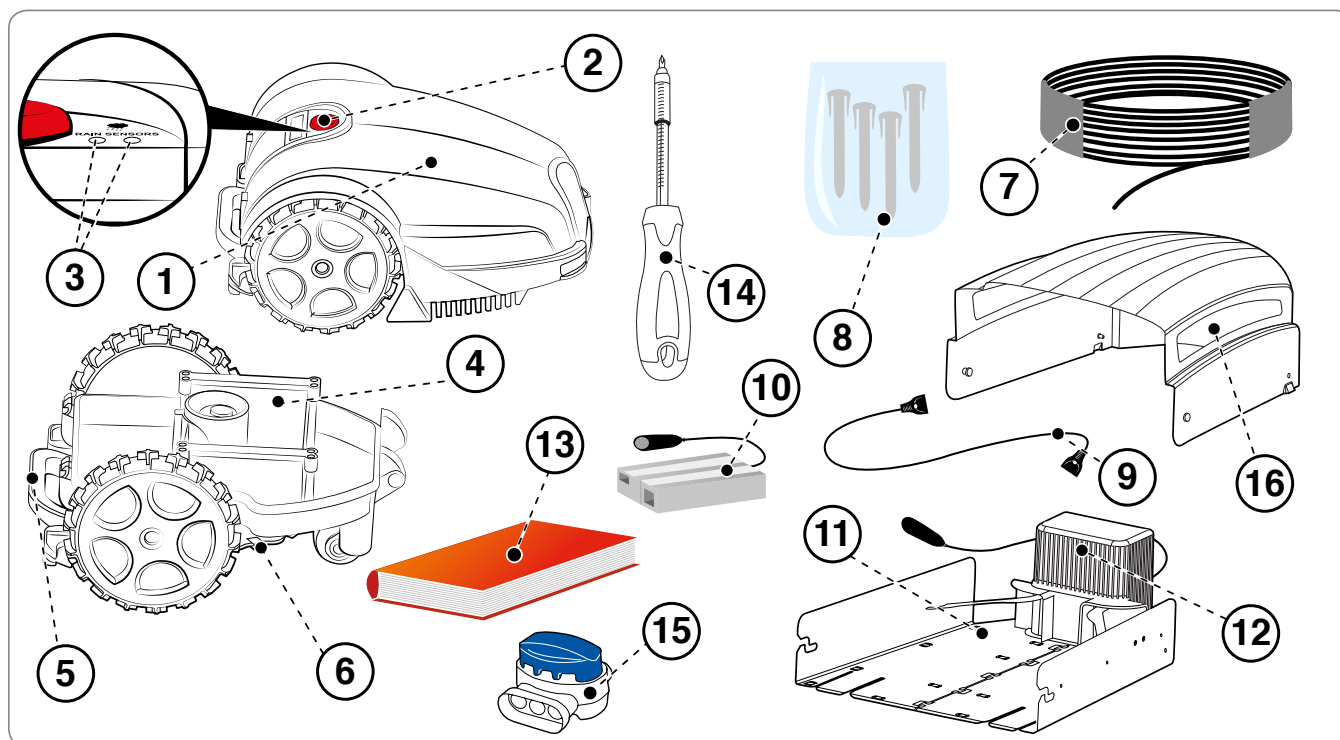
- robota modelis un uzstādīto akumulatoru tips;
- teritorijas īpatnības (līkumainas robežas, nelīdzens reljefs, atsevišķos nogabalos sadalītas teritorijas utt.);
- zāliena īpatnības (zālaugu veids un augstums, mitruma koncentrācija utt.);
- asmens stāvoklis (asums, aplikumu un nosēdumu esamība uz tā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



GALVENĀS DAĻAS

LV

| MODELIS | | 7030BA0 | | 7030DE0 | | 7030ELO | | 7030EP0 | | 7030ES0 | | |
|--------------|--|---------|----|---------|----|---------|----|---------|----|---------|----|----|
| | | A | B | A | B | A | B | A | B | A | B | C |
| Modifikācija | | | | | | | | | | | | |
| ① | Robots | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| ② | Komandu tastatūra | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| ③ | Lietus sensors | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| ④ | Akumulators | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| ⑤ | Rokturis | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| ⑥ | Griezējasmens | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| ⑦ | Perimetra vada spole | 100m | 0 | 150m | 0 | 150m | 0 | 150m | 0 | 150m | 0 | 0 |
| ⑧ | Mietiņi | 100 | 20 | 200 | 20 | 200 | 20 | 200 | 20 | 200 | 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!



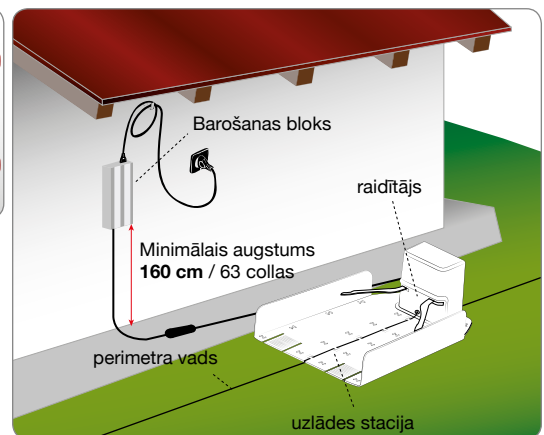
Svarīgi!

Saglabājiet iepakojuma materiālus, jo tos var būt nepieciešams izmantot nākotnē.

SISTĒMAS SALIKŠANAS PLĀNOŠANA

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

- 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 (63 collu) 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 piemērojamam 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!

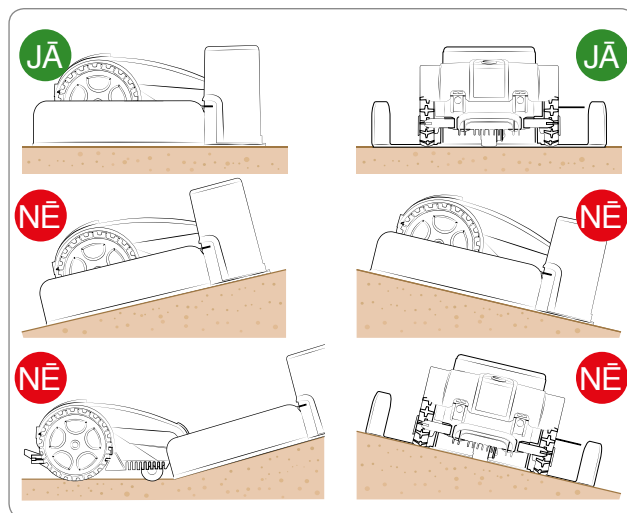
Bloku ir ieteicams uzstādīt aizsliēdamā elektroinstalācijas skapī (kas ir paredzēts lietošanai ārpus telpām vai telpās) ar labu ventilāciju, kas nodrošina pareizu gaisa cirkulāciju.

- 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 pulksteņrādītāju kustības virzienā;
 - pirms uzlādes stacijas ir jābūt 200 cm (78,74 collas) liels taisns gabals;
 - 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.

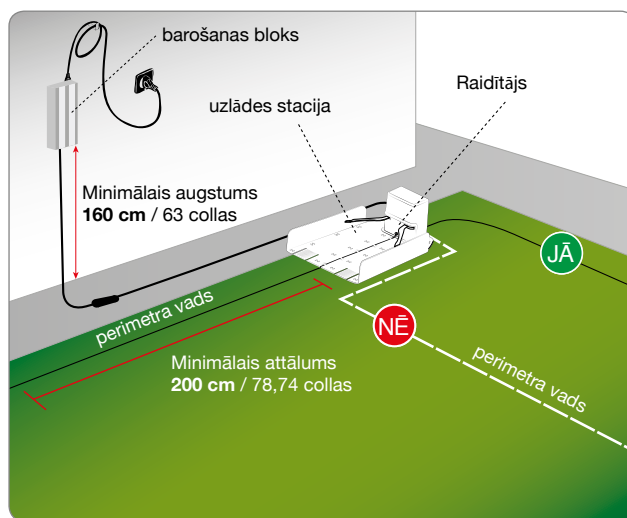
- Uzlādes staciju ar barošanas bloku savieno elektrības vads, tā savienojuma ar uzlādes staciju līnijai ir jāatrodas ārpus applāujamās platības.

- Uzstādot barošanas bloku, ir jāievēro šādi noteikumi:

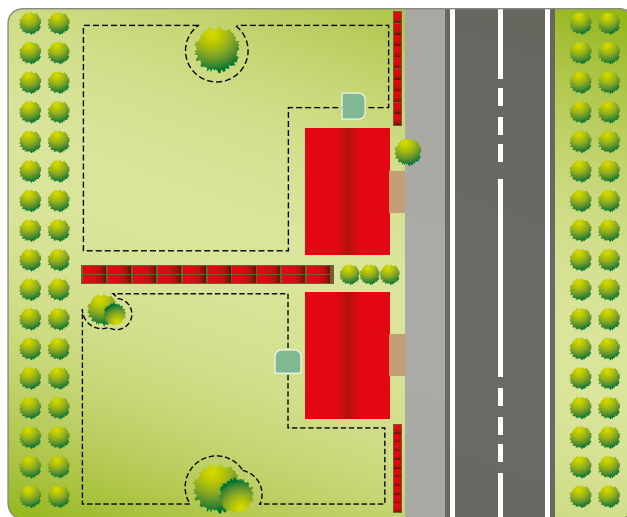
- tas jāuzstāda labi vēdināmā vietā, kas ir aizsargāta pret atmosfēras nokrišņiem un tiešiem saules stariem;
- to vēlams uzstādīt mājā, garāžā vai šķūnītī;
- ja tas ir uzstādīts ārpus telpām, tad robotam jānodrošina aizsardzība pret tiešiem saules stariem un ūdeni. Tas nozīmē, ka bloks jāievieto vēdināmā kastē. Tas nedrīkst tiešā veidā saskarties ar augsni vai mitru vidi;
- tas 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.



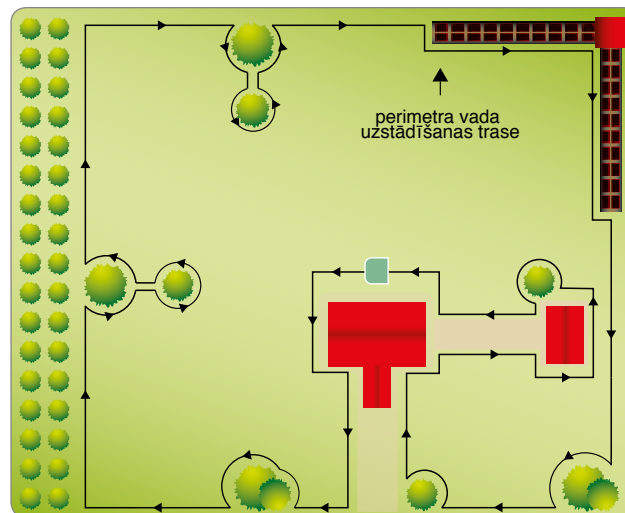
Ja robots ir novietots darbam teritorijā, kurā strādā vēl viens robots (ko izgatavojis tas pats vai cits ražotājs), tad robota uztvērējs un raidītājs ir jāiestata tādā veidā, lai abu robotu sakaru frekvences savstarpēji nepārklātos. Šādā gadījumā ir jāsaazinās ar tuvāko klientu apkalpošanas centru.



PERIMETRA VADA UZSTĀDĪŠANA

Pirms perimetra vada uzstādīšanas ir jāpārbauda visa zāliena virsma. Perimetra vada uzstādīšanas laikā jāveic nepieciešamie zālāinās 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.

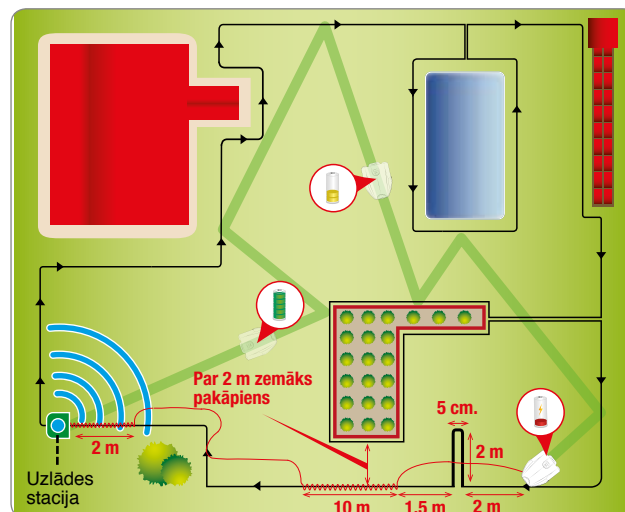


ATGRIEŠANĀS UZ UZLĀDES STACIJU VEIDS

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.

“Follow wire” („Sekti viela”). 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 (3,2 pēdu) attālumā, saskaroties ar izliktajiem posmiem, līdz tiks atpazīts uzlādes stacijas pārraidītais signāls, pēc kura robots noteiks vada atrašanās vietu un pareizi iekļūs uzlādes stacijā.



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

Tiklīdz būs atpazīts atsaukšanas punkts, robots mazā ātrumā un ar lielāku precizitāti virzīsies gar perimetra vadu apmēram 10 metrus (33 pēdas). 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 (6,6 pēdas) un atstatums starp abiem vadiem ir 5 cm (1,96 collas);
- atsaukšanas punktam jāatrodas 2 m (6,6 pēdu) attālumā pirms jebkādam šaurām pārejām;
- atsaukšanas punkts jāizveido posmā, kas atrodas ātras atgriešanās maršruta priekšā.

NB: ja robots neatradīs uzlādes staciju noteiktā laikposmā, tas atsāks kustību gar perimetra vadu tā signāla uztveršanas režīmā (“Follow wire”).

ROBOTA ĀTRAS ATGRIEŠANĀS UZLĀDES STACIJĀ IESTATĪŠANA

(Tikai dažiem modeļiem, skatīt nodaļu „Tehniskie raksturlielumi”). 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 (19,7 collas) gara, bet pārējās divas ir 40 cm (15,75 collas) 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 (78,74 collas) garš taisns vada posms un vismaz 150 cm (59,05 collas) 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.

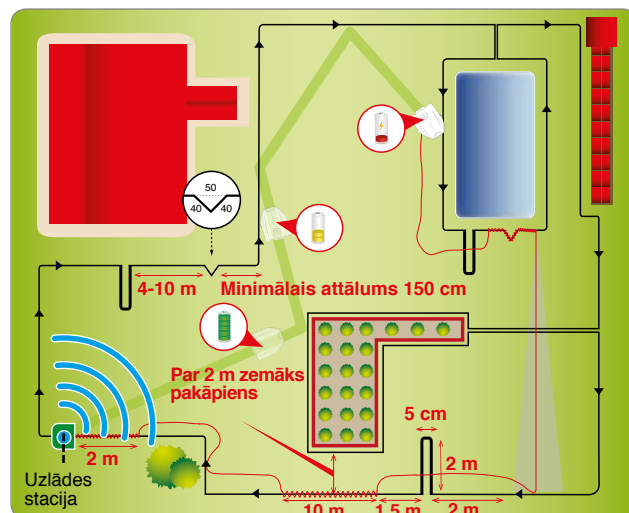
Neuzstādiet vadu līdzās pārāk lielai nogāzei, lai robots varētu viegli to atpazīt. Maksimālais slīpums ir atkarīgs no zāliena stāvokļa. Tam nevajadzētu pārsniegt apmēram 20%.



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 dažādi noderīgi ieteikumi par ātras atgriešanās pareizu iestatīšanu robotam.



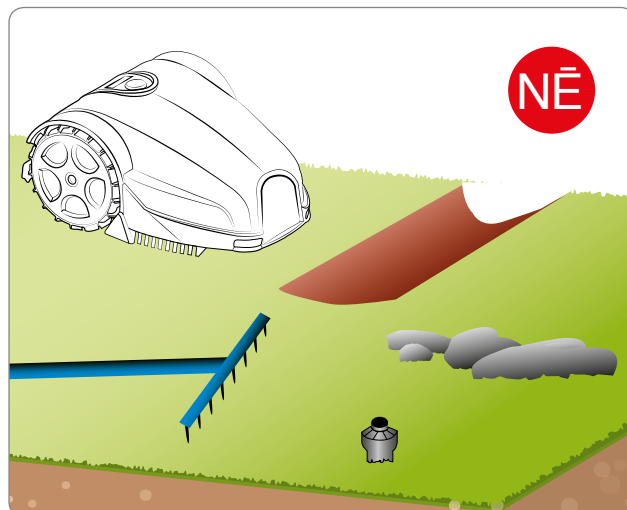
Zāliena sagatavošana pļaušanai

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.

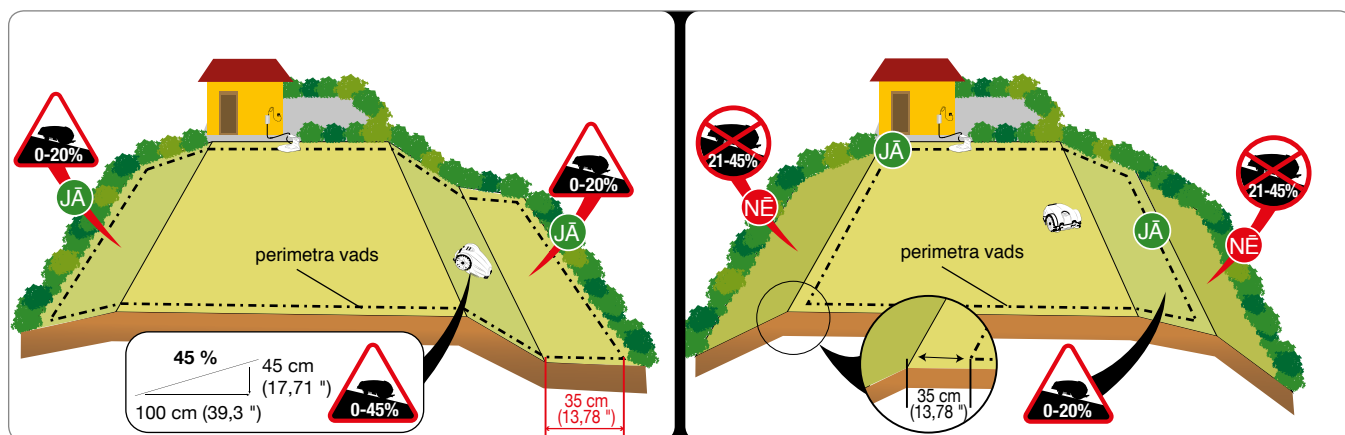


LV



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

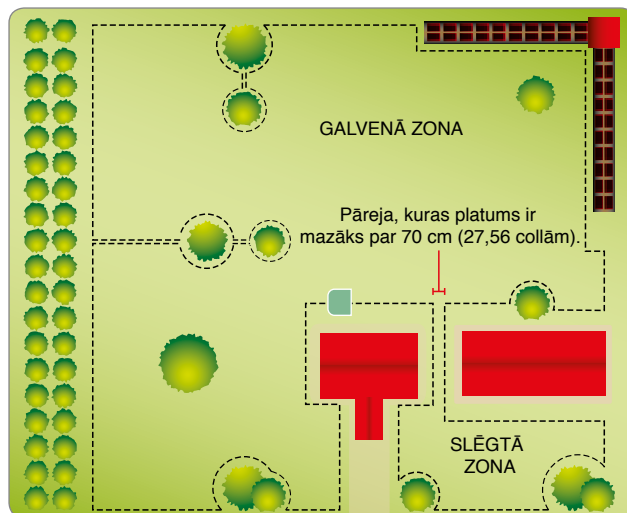
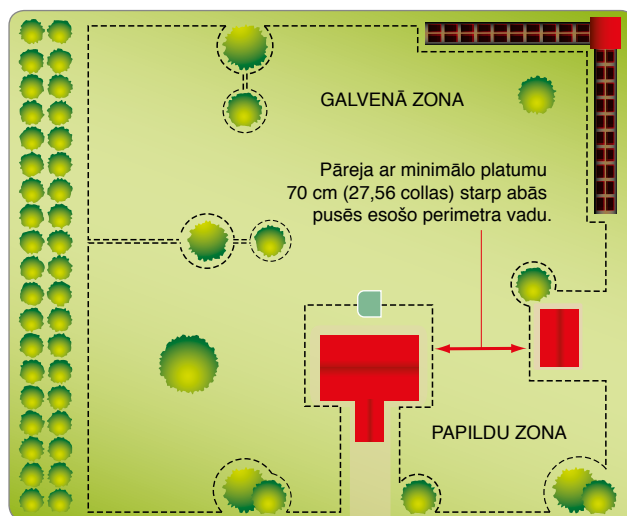
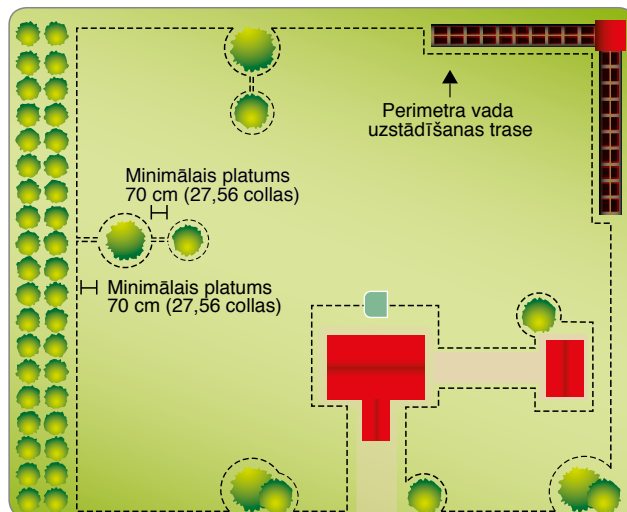
3. Pārbaudiet visu zāliena virsmu un novērtējiet, vai ir nepieciešams to sadalīt atsevišķās darba zonās atbilstoši turpmāk izklāstītajiem noteikumiem. Lai atvieglotu perimetra vada uzstādīšanu, pirms tās jāpārbauda visa uzstādīšanas trase. Attēlā ir redzams zāliens ar perimetra vada uzstādīšanas trasi.

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 iepakojumi, 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 (78,74 collām).

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 (27,56 collas). 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 (55,12 collas), ja abās pusēs atrodas siena vai dzīvžogs. Ja pāreja ir ļoti gara, platumam starp abās pusēs esošo perimetra vada ir jābūt lielākam par 70 cm (27,56 collas).

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”.

(Tikai dažiem modeļiem, skatīt nodaļu „Tehniskie raksturlielumi”). Ja nav ievērotas iepriekšminētās minimālās prasības, t. i., ja attiecīgo zonu atdala pacēlums vai iepakojumi, kuru robots nevar pārvarēt, vai pāreja (eja) ir šaurāka par 70 cm (27,56 collām) starp abās pusēs esošo perimetra vada, 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 (0,40 collu) 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 noplaut patstāvīgi.

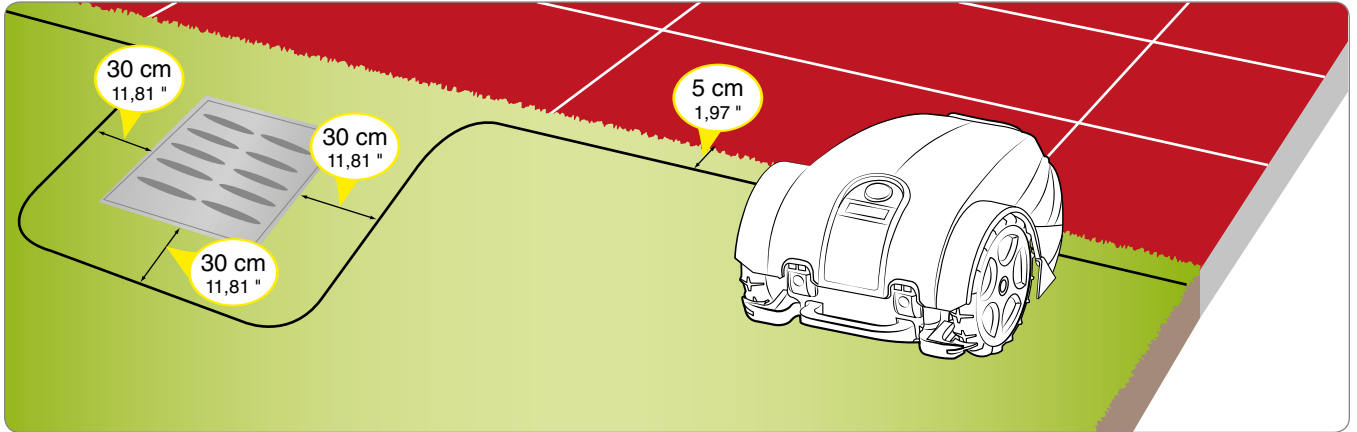


4. Ja darba zonas iekšpusē vai ārpusē atrodas ietve vai brauktuve, kas ir vienā līmenī ar zālienu, perimetra vads jāuzstāda 5 cm (1,96 collu) attālumā no ietves malas. Robots izbrauks mazliet ārpus zālienu un nopļaus visu zāli. Ja ietve ir izgatavota no metāla vai ja teritorijā ir kanalizācijas lūka, dušas ūdeņu uztvērējs vai elektriskie vadi, perimetra vads ir jāuzstāda vismaz 30 cm (11,81 collu) attālumā no metāla priekšmetiem, lai tie neradītu traucējumus robota darbībai un perimetra vada signālam.

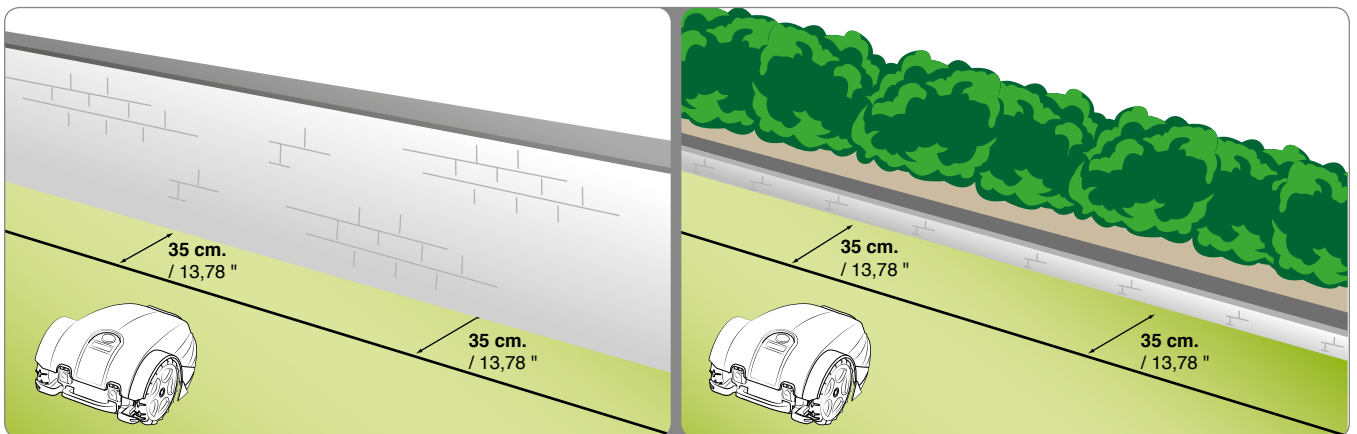


Svarīgi!

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.

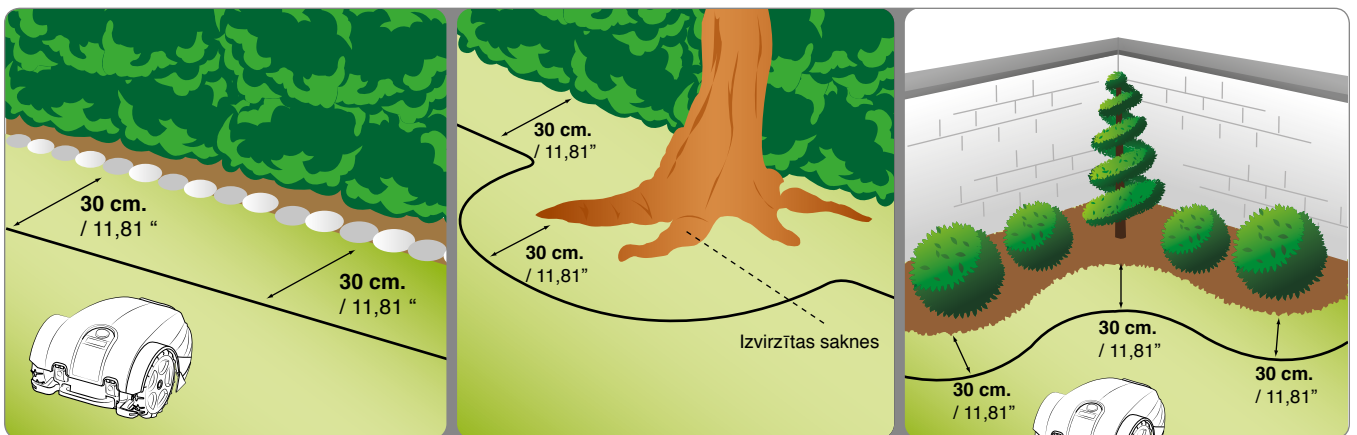


Ja darba zonas iekšpusē vai ārpusē atrodas šķērslis, piemēram, ietves mala vai siena, perimetra vads jāuzstāda vismaz 35 cm (13,78 collu) attālumā no šķēršļa. Ja nevēlaties, lai robots ietriektos šķērslī, tad ir jāpalielina attālums starp perimetra vadu un šķērslī, uzstādot perimetra vadu vismaz 40 cm (15,75 collu) 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 (11,81 collas) attālumā no šķēršļa, lai nepieļautu bojājumu nodarīšanu robotam vai šķērslim.

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

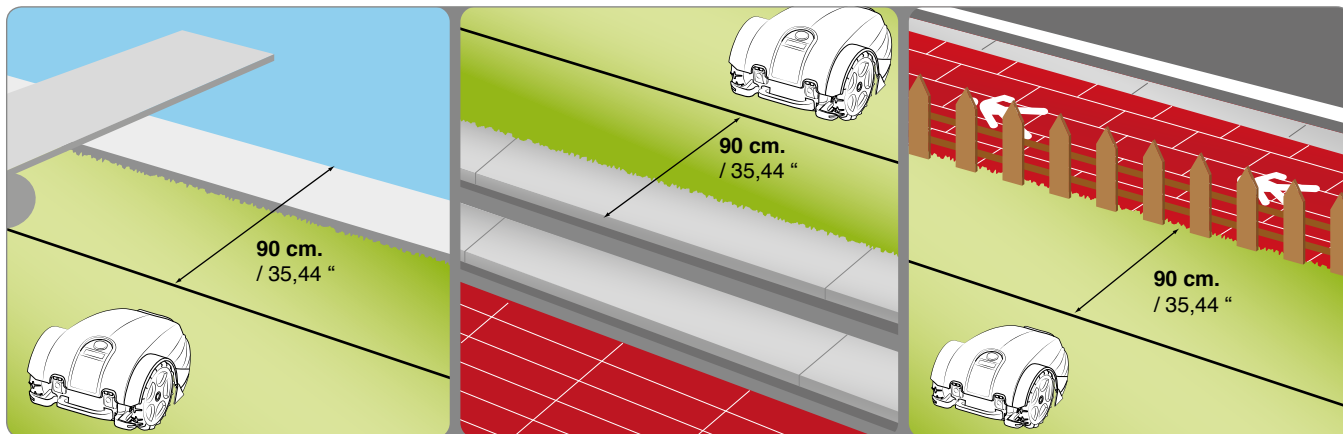


Ja darba zonas iekšpusē vai ārpusē ir peldbaseins, dīķis, krauja, grāvis, pakāpieni vai koplietošanas ceļi, kas nav norobežoti ar viegli šķērsojamu žogu vai sienu, perimetra vads ir jāuzstāda vismaz 90 cm (35,43 collu) attālumā no to malas. Lai perimetra vadu varētu uzstādīt iespējami tuvu applaujāmās 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!

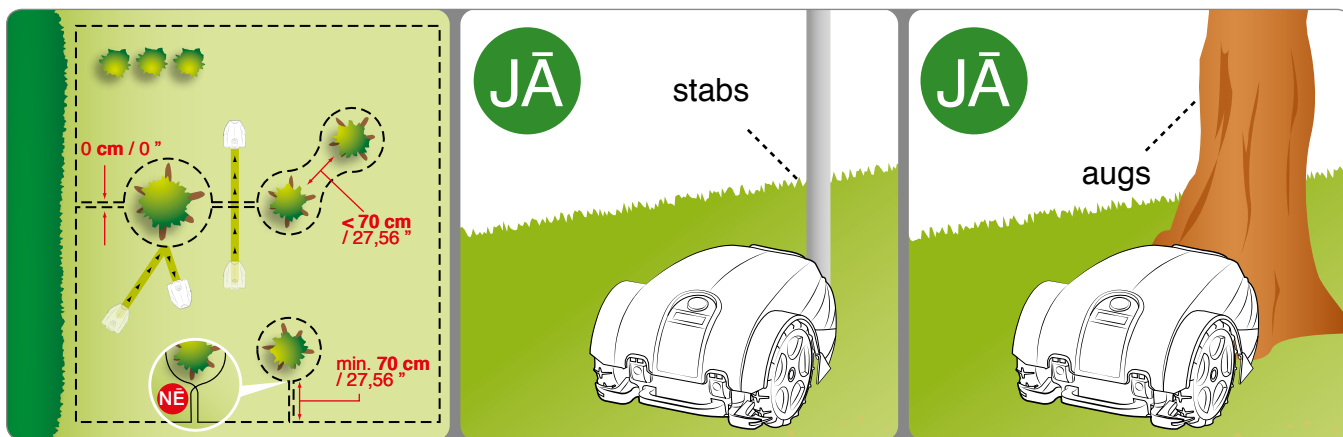
Rūpīgi ievērojiet rokasgrāmatā minētos attālumus un slīpuma robežvērtības, lai nodrošinātu robota pareizu uzstādīšanu un darbību. Nogāzu vai slidenas zemes gadījumā attālums ir jāpalielina par vismaz 30 cm (11,81 collu).



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 klusu darbību, tad visi nekustīgie šķēršļi ir jānorobežo. Iespējami šķēršļi, piemēram, puķupodi, 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, pārklšanās posma minimālajam garumam ir jābūt 70 cm (27,56 collas), lai robots varētu pārvietoties sistemātiski.



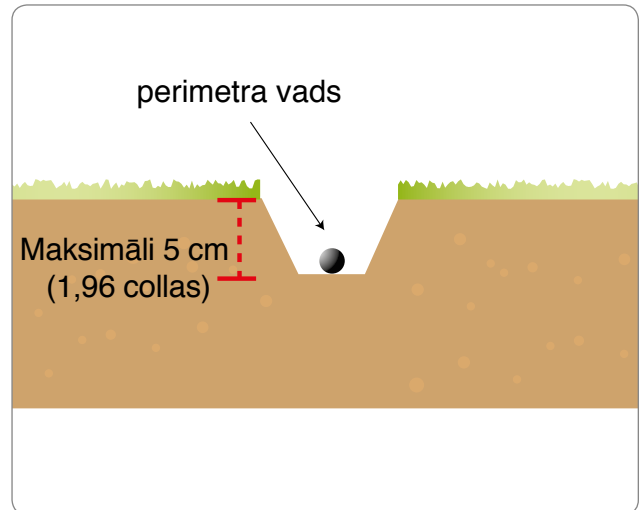
PERIMETRA VADA UZSTĀDĪŠANA

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!

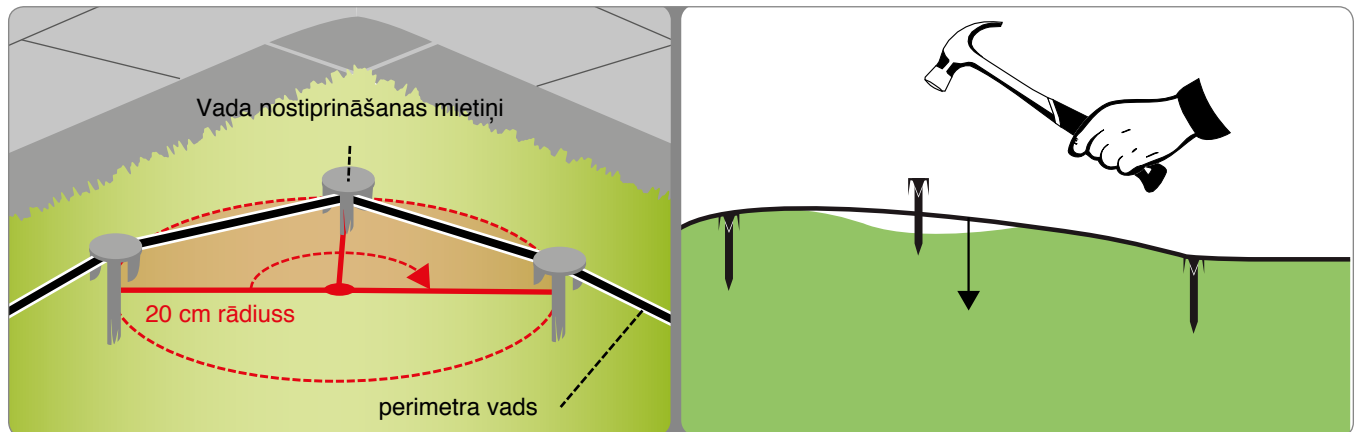
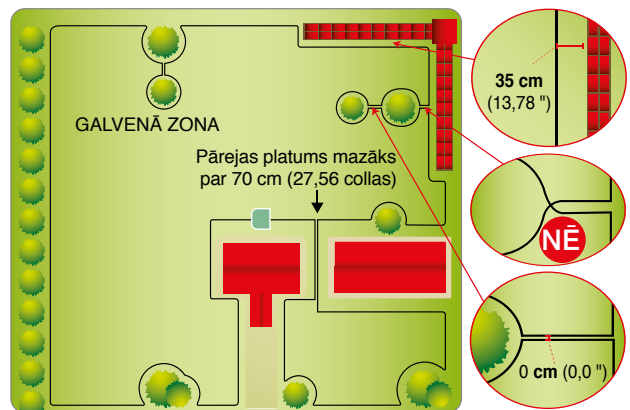
Perimetra vada uzstādīšana jā sāk no vietas, kur ir novietota uzlādes stacija, ielānojot vairākus papildu metrus, lai platību varētu samazināt, veicot pievienošanu barošanas blokam uzstādīšanas noslēguma posmā.



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 (39,37 collu) 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 jeb 0,787-1,181 colla).
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 nospiests.

Perimetra vada savienošana.

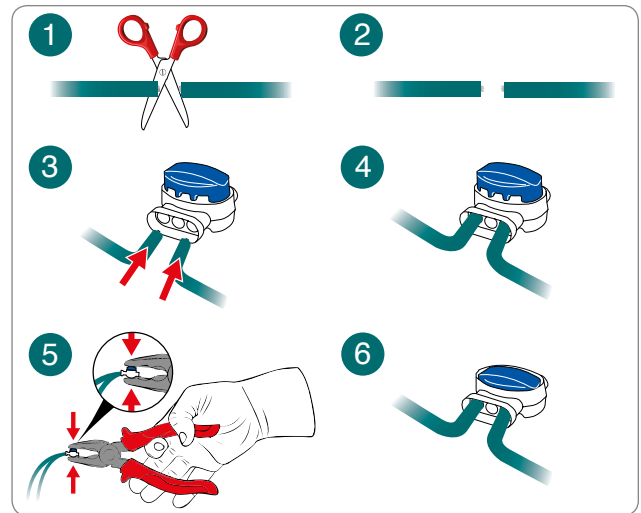
Ja uzstādīšanas pabeigšanai ir nepieciešams vēl viens perimetra vads, ir jāizmanto oriģinālais savienojums.

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 un pareiza 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



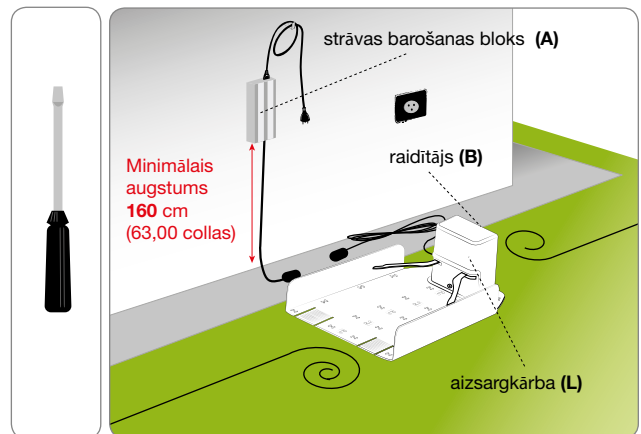
Brīdinājums – ievērojiet piesardzību!

Pirms apkopes darbu veikšanas robots ir jāatvieno no elektrotīkla.

Barošanas bloks ir jānovieto bērniem neaizsniēdamā vietā. Piemēram, vairāk nekā 160 cm (63 collu) augstumā.

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

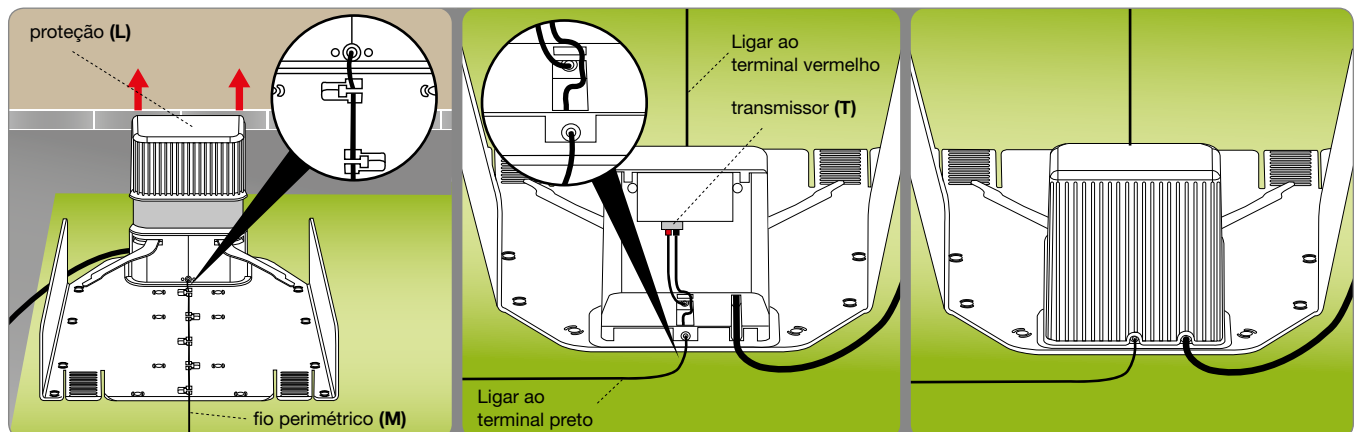
Uzstādāmais perimetra vads nedrīkst būt īsāks par 50 m, nepieciešamības gadījumā sazinieties ar tuvāko klientu apkalpošanas centru.



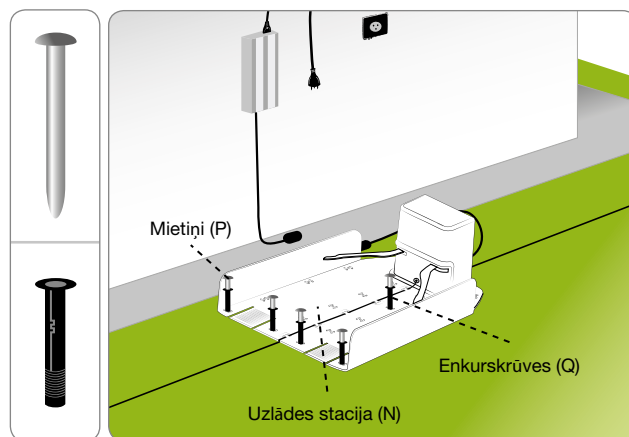
1. Noņemiet aizsargkārbu (L).
2. Novietojiet uzlādes staciju iepriekš izvēlētajā vietā.
3. Ievietojiet perimetra vadu (M) ar vadotni uzlādes stacijā. Nogrieziet lieko perimetra stiepli apmēram 5cm virs savienotājiem.
4. Pievienojiet stacijas ienākošo vadu raidītāja (T) sarkanajai spaiļei. Pievienojiet stacijas izejošo vadu melnajai spaiļei.



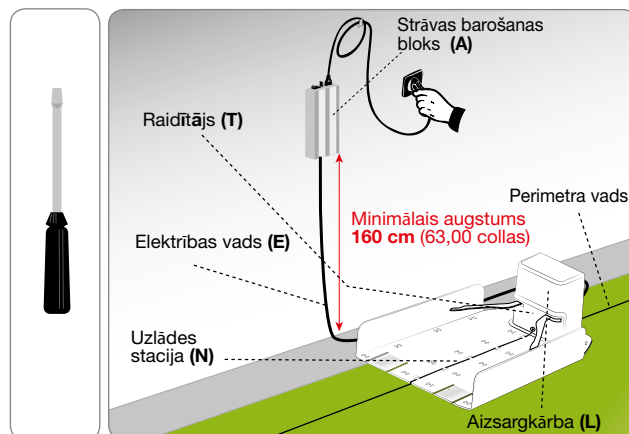
Spaiļes izmanto tikai oriģinālā perimetra vada pievienošanai.



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

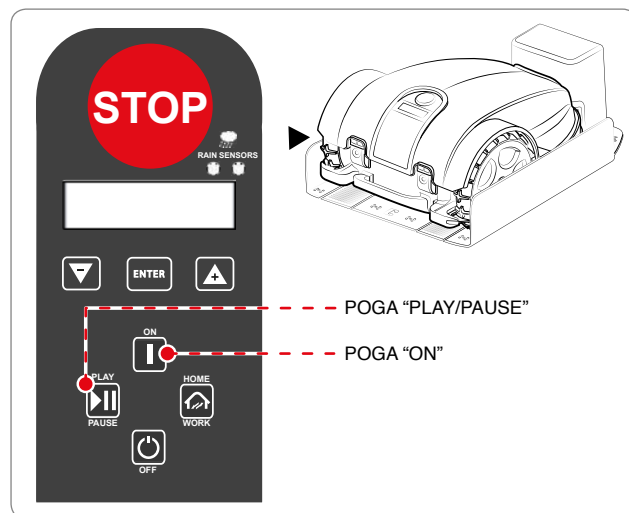


6. Uzstādiet barošanas bloku (A).
7. Pievienojiet uzlādes stacijas (N) elektrības vadu (E) barošanas blokam (A).
8. Ievietojiet barošanas bloka (A) vada kontaktdakšu elektrības rozetē.
9. Ja sāk mirgot raidītāja LED signāllampīņa, pieslēgums ir veikts pareizi. Ja signāllampīņa nemirgo, ir jānoskaidro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



AKUMULATORA PIRMREIZĒJĀ UZLĀDE

- ievietojiet robotu uzlādes stacijā.
- Nospiediet pogu „ON” un pagaidiet dažas sekundes, līdz robots ir pilnībā ieslēdzies. Ievadiet paroli (ja sistēma pieprasa) (skatīt nodaļu „Paroles ievadīšana”). Ja displejā joprojām ir redzami informatīvie paziņojumi, nospiediet pogu „Enter”.
- Pēc dažām sekundēm displejā parādīsies paziņojums „CHARGING” („NOTIEK UZLĀDE”). Pēc tam displejā secīgi tiks parādīta cita informācija:
 - nedēļas diena, datums;
 - ieprogrammētie darba laiki;
 - darbalaiks, kopējais darbalaiks;
 - informācija par akumulatoru.
- Nospiediet pogu „PLAY/PAUSE” („IEDARBINĀŠANA/PAUZE”). Displejā parādīsies funkcijas nosaukums „PAUSE” („PAUZE”). Tiks uzsākts akumulatoru uzlādes cikls.
- Pēc uzlādes pabeigšanas robotu var ieprogrammēt sākotnējai iedarbināšanai (skatīt nodaļu „Programmēšanas režīms”).



Svarīgi!

Pirms pirmās lietošanas reizes akumulators vienmēr ir jāuzlādē vismaz četras stundas.



Svarīgi!

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

ĻĀUŠANAS AUGSTUMA REGULĒŠANA

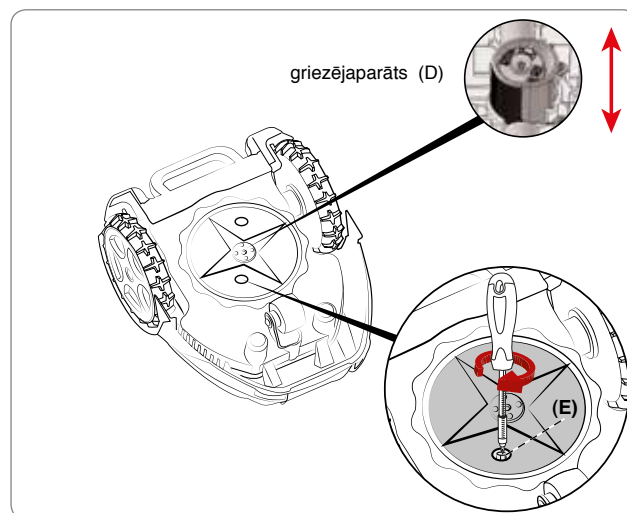
Pirms asmens ļāušanas augstuma noregulēšanas pārbaudiet, vai robots ir pilnībā izslēgts (skatīt nodaļu „Robota pilnīga izslēgšana”).



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 ļāušanas augstumā. Iestatīto augstumu var izmērīt, izmantojot uz komplektācijā iekļautās atslēgas esošo skalu ar iedaļām.



Svarīgi!

Ar robotu nedrīkst ļāut zāli, kas ir vienu centimetru (0,40 collas) augstāka par griezējasmēni. Pakāpeniski samaziniet ļāušanas augstumu. Ir ieteicams samazināt augstumu par vismaz 1 cm (0,40 collām) 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.

ROBOTA KOMANDU APRAKSTS

Attēlā ir redzams vadības pogu izvietojums uz mašīnas.

A. DISPLEJS: ievadizvades ierīce, kurā redzamas visas funkcijas.

B. „ON” („IESLĒGT”): zāles plāvēja ieslēgšanas poga.

C. „OFF” („IZSLĒGT”): robota izslēgšanas poga, pēc tās nospiešanas displejs nodziest.

D. „PLAY/PAUSE” („IEDARBINĀŠANA/PAUZE”): poga zāles plāvēja apturēšanai, displeja pārslēgšanai gaidīšanas režīmā, kā arī zāles plāvēja programmēšanai. Lai atkal iedarbinātu zāles plāvēju, poga jānospiež vēlreiz. Ja pogu nospiež, kamēr notiek zāles plāvēja uzlāde, zāles plāvējs neatsāks darbu, iekams tā netiks nospiesta vēlreiz un displejā nebūs nodzisis paziņojums „PAUSE” („PAUZE”).

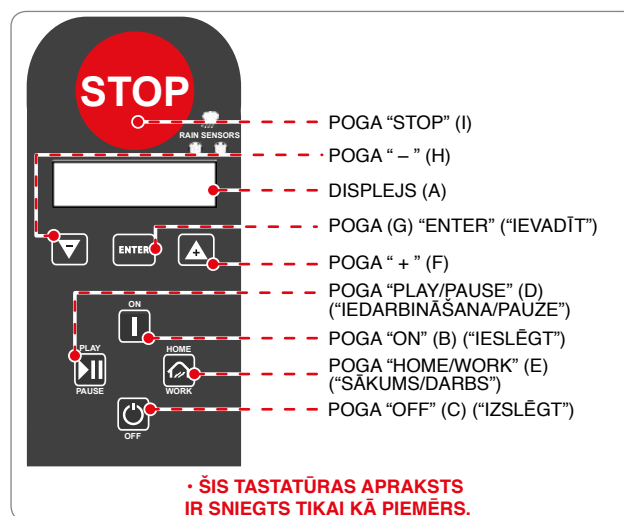
E. „HOME/WORK” („SĀKUMS/DARBS”): šī poga jānospiež, ja ir nepieciešams, lai zāles plāvējs atgrieztos uzlādes stacijā un uzsāktu akumulatoru uzlādi. Ja to nospiež, kamēr notiek robota uzlāde, robots pārtrauc uzlādi un atsāk darbu.

F. POGA „+”: darba laikā šī poga jānospiež, lai atkal ieslēgtu nazi, kas iepriekš ir bijis apturēts. Programmēšanas laikā šo pogu izmanto izvēlnē redzamo vērtību palielināšanai.

G. „ENTER” („IEVADĪT”): nospiežot šo pogu darba laikā, ieslēdzas spirālveida kustības funkcija. Programmēšanas laikā ar šo pogu apstiprina un ievada atmiņā izvēlēto funkciju.

H. POGA „-”: nospiežot šo pogu darba laikā, tiek apturēts asmens. Programmēšanas laikā šo pogu izmanto izvēlnē redzamo vērtību samazināšanai.

I. „STOP”: šī poga jānospiež, lai pilnībā apturētu zāles plāvēju. Tā jāizmanto tikai tūlītēja apdraudējuma gadījumā un robota tehniskās apkopes veikšanai.



PIEKĻUVE IZVĒLNEI

Robota funkcijas var ieprogramēt, izmantojot dažādas funkcijas katrā izvēlnē. Tabulā ir sniegts pieejamo izvēlņu un to funkciju saraksts.

Robota programmēšanu veic šādi:

- Paceliet ekrāna aizsargu.
- Nospiediet pogu „ON” („IESLĒGT”) un pagaidiet dažas sekundes, līdz robots būs pilnībā ieslēdzies. Ievadiet paroli (ja sistēma pieprasa) (skatīt nodaļu „Paroles ievadīšana”). Ja displejā joprojām ir redzami informatīvie paziņojumi, nospiediet pogu „Enter” („IEVADĪT”).
- Ja robots ir ieslēgts, kamēr tas atrodas uzlādes stacijā, pēc dažām sekundēm displejā parādīsies paziņojums „CHARGING” („NOTIEK UZLĀDE”), pēc tam ir jānospiež poga „PLAY/PAUSE” („IEDARBINĀŠANA/PAUZE”).
- Displejā parādīsies funkcijas nosaukums „PAUSE” („PAUZE”).
- Nospiediet pogu „ENTER” („IEVADĪT”). Atvērsies programmēšanas izvēlnē, un displejā parādīsies funkcijas nosaukums „SETTINGS” („IESTATĪJUMI”).

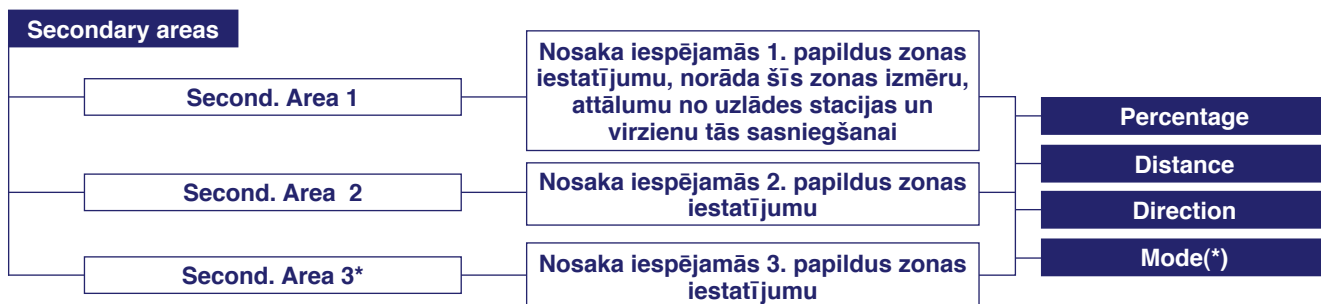
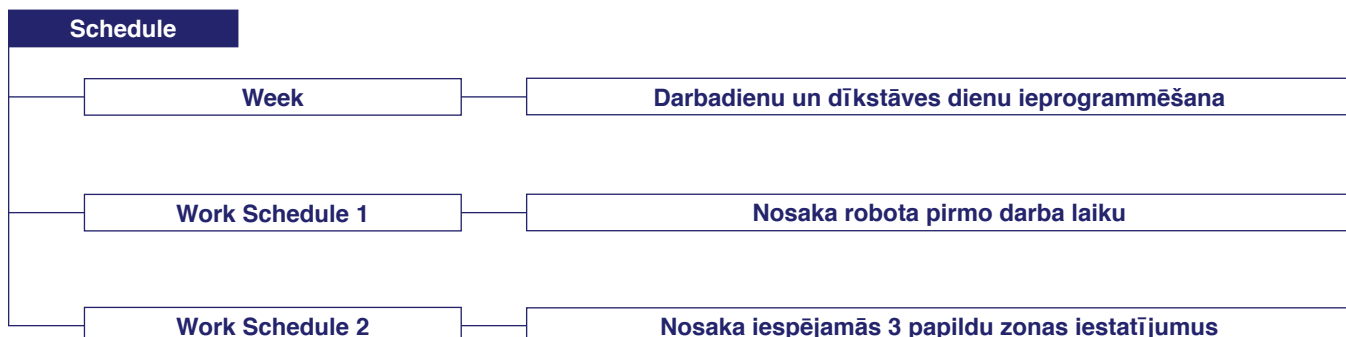
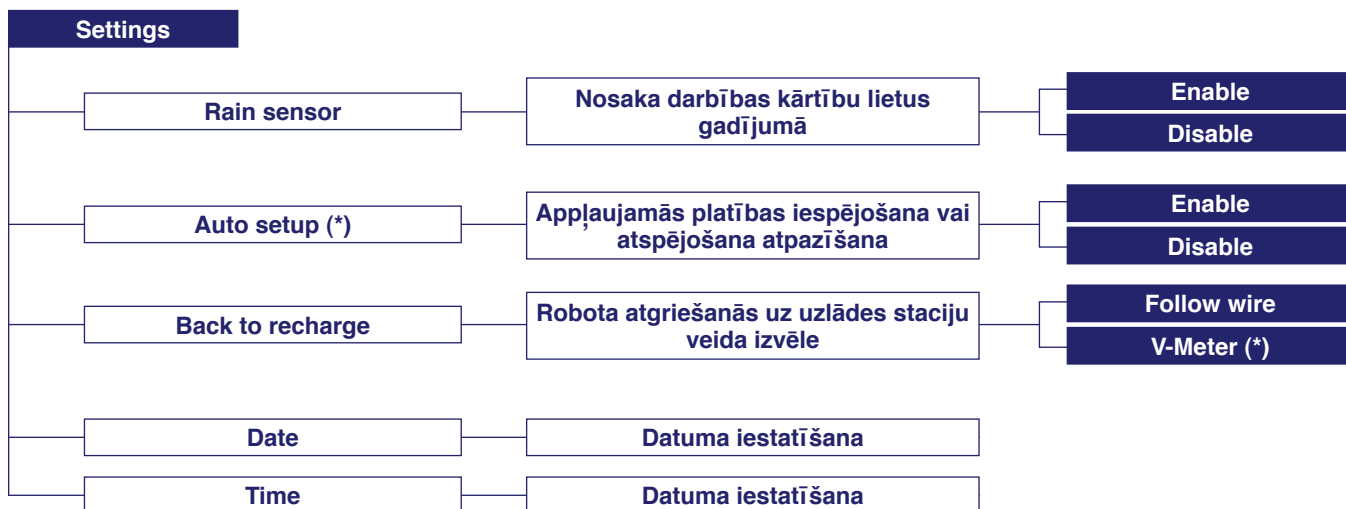
NAVIGĀCIJA

Programmēšanas izvēlnes pārlūkošanas norādījumi:

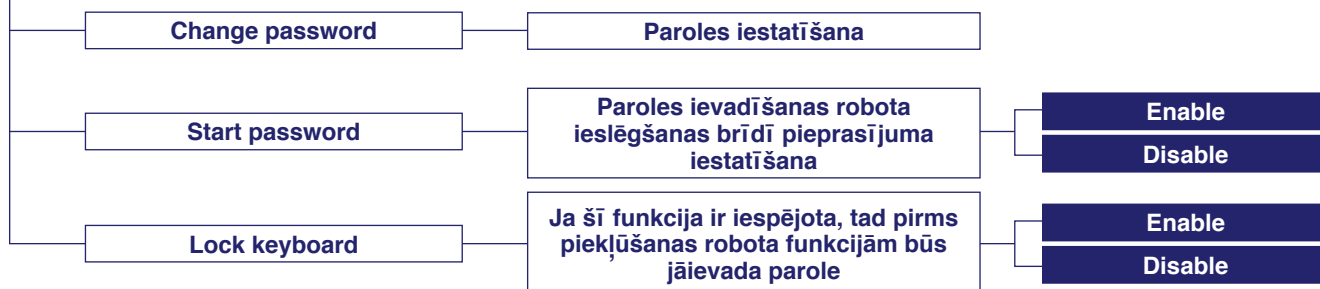
- “+” un “-”: ar šīm pogām var secīgi pārlūkot izvēlnes vienumus vai mainīt redzamās funkcijas vērtību.
- “ENTER” (“IEVADĪT”): ar šo pogu atver izvēlnes nākamo līmeni vai apstiprina un ievada atmiņā displejā redzamo vērtību un pāriet uz nākamo funkciju.
- “PLAY/PAUSE” (“IEDARBINĀŠANA/PAUZE”): ar šo pogu var atgriezties uz iepriekšējo izvēlnes līmeni līdz pilnīgai izešanai no programmēšanas režīma.
- “OFF” (“IZSLĒGT”): ar šo pogu izslēdz robotu, neapstiprinot pēdējo parādīto funkciju.

Izvēlnei ir hierarhiska struktūra. Turpmāk sniegts ievada apkopojums par pieejamajām programmēšanas funkcijām. Pilnīgs katras funkcijas skaidrojums ir sniegts nākamajās lappusēs pēc plūsmas diagrammas.

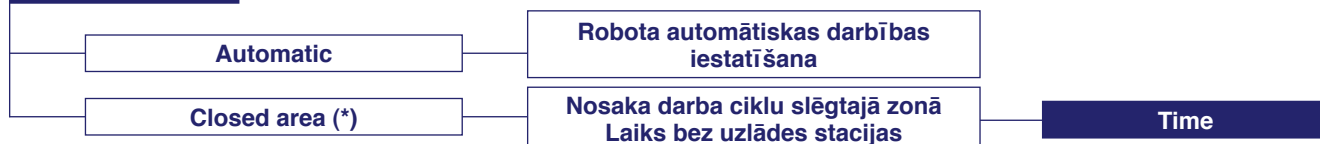
Ar zvaigznīti atzīmētās funkcijas ir pieejamas tikai daži modeļiem. Skatīt tabulu “Tehniskie dati”.



Safety



Work mode



Language options



ĪESTATĪJUMI. PROGRAMMĒŠANAS REŽĪMS

RAIN SENSOR: Funkcija robota iestatīšanai darbam lietus apstākļos.

- **Enable:** lietus gadījumā robots atgriežas uzlādes stacijā un pārslēdzas akumulatora uzlādēšanas režīmā. Pēc uzlādes pabeigšanas robots atsāks pļaušanu tikai gadījumā, ja lietus būs beidzies.
- **Disable:** robots turpinās pļaušanu arī lietus laikā..

AUTO SETUP: (pieejama tikai dažām modifikācijām, skatīt „Tehniskos raksturojumus”) robota pļaušanas laika automātiskas samazināšanas atkarībā no zāliena stāvokļa funkcija.

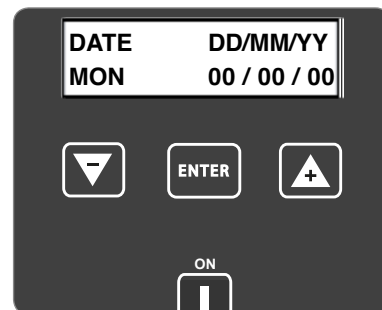
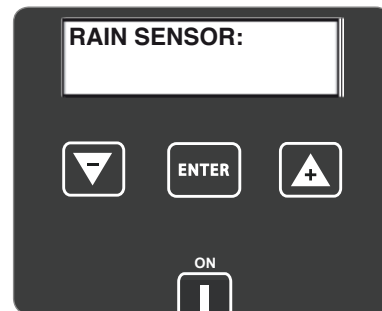
- **Enable:** robots samazina darba laiku atkarībā no zāliena stāvokļa. Pēc zāliena nopļaušanas mašīna automātiski iestata dīkstāves periodu, par kuru tiek atlikta nākamā izbraukšana no uzlādes stacijas. Tomēr robots strādās iestatītajos darba laikos.
- **Disable:** robots strādās atbilstoši iestatītajam laikam un līdz izlādēsies akumulatori.

BACK TO RECHARGE: robota atgriešanās uz uzlādes staciju veida izvēle.

1. **“Follow wire”.** Robots atgriezīsies uzlādes stacijā, virzoties ar riteņiem gar vienu vai otru perimetra vada pusi.
2. **“V-Meter”.** Robots pārvietosies gar perimetra vada apmēram dažu centimetru līdz viena metra (3,2 pēdu) attālumā, saskaroties ar izliektajiem posmiem, līdz atpazīs atsaukšanas uz uzlādes staciju punktu. Skatīt nodaļu “Uzstādīšana”.

DATE: datuma iestatīšanas funkcija.

TIME: laika iestatīšanas funkcija.

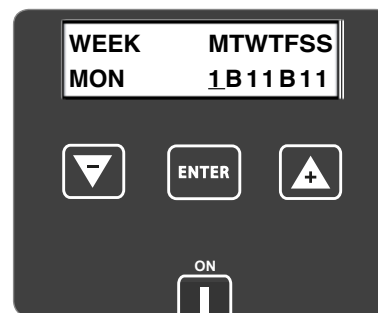


DARBA GRAFIKI. PROGRAMMĒŠANAS REŽĪMS

WEEK: robota nedēļas darbadienu programmēšanas funkcija.

Kursors automātiski novietojas zem burta "M", kas apzīmē pirmdienu ("Monday").
Dienu vērtības iestatījums "111111" nozīmē, ka robots strādās katru dienu.
Iestatījums "000000" nozīmē, ka robots nestrādās nevienā nedēļas dienā.

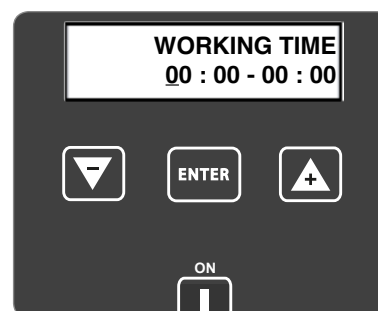
- Vērtība 1: robota darbadiena.
- Vērtība 0: robota dīkstāves diena.
- Vērtība B: robota darbadiena. Pirms darba cikla izpildes robots nopļaus zāli gar malām. Ir ieteicams nemainīt biežuma noklusēto vērtību.



Svarīgi!

Lai iegūtu vislabākos robota darbības rezultātus, ir ieteicams ieprogrammēt robotu darbam katru dienu.

WORK SCHEDULE 1: pirmā darbalaika iestatīšanas robota darba dienā funkcija.
Kursors automātiski novietojas zem pirmās laika norādes (piemēram, 10.00 līdz 13.00). Iestatiet darba sākšanas un beigšanas laiku. Laika iestatījums „00.00 – 00.00” nozīmē, ka robotam nav jāstrādā saskaņā ar 1. darba grafiku. Vērtība jau ir ievadīta. Ja ir ievadīts nepareizs laiks, piemēram, ja ievadītais laiks pārkļūst ar otro norādīto darbalaiku vai sākuma laiks ir norādīts pēc darba beigšanas laika, atskanēs skaņas signāls un robots atiestatīs norādīto vērtību.



Svarīgi!

Ja nepieciešams iestatīt papildu zonas, tad ieteicams ieprogrammēt abus darba grafikus, lai palielinātu teritorijas apļaušanas biežumu.

Lai robots pareizi darbotos, ir svarīgi iestatīt laiku. Darba grafiku iestatīšanu ietekmē daudzi faktori, piemēram, papildu zonu skaits, robota akumulatoru skaits un jauda, zāliena sarežģītība, zālaugu veids utt. Kopumā darba stundu skaits ir mazliet jāpalielina, ja paredzēta dārzu pļaušana papildu zonās, kurās ir daudz šķēršļu, un sarežģītās zonās. Tabulā ir sniegti aptuvenie laiki robota konfigurēšanai pirmajā lietošanas reizē.

NB. Visām nedēļas dienām jāiestata "1" – "Darbadienas."

| Modelis | m ² (ft ²) | 1. laiks | 2. laiks |
|------------------|-----------------------------------|-------------|-------------|
| 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 | |

PAPILDU ZONAS. PROGRAMMĒŠANAS REŽĪMS

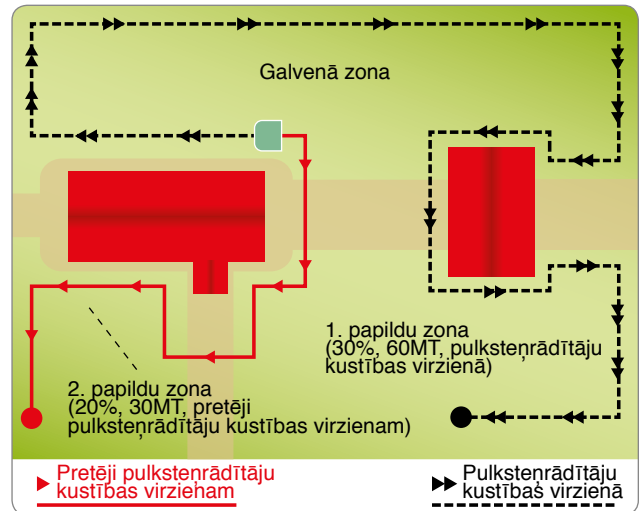
Ja apļaujama platība ietver papildu zonas atbilstoši nodaļā „Darba zonu sagatavošana un robežu iezīmēšana” sniegtajai definīcijai, tad ir nepieciešams ieprogramēt papildu zonas, lai robots zinātu, kā tajās iekļūt un cik bieži tas ir nepieciešams.

LV

SECONDARY AREA: automātiskas pļaušanas papildu zonā iestatīšanas funkcija.

- **Procentuālā daļa:** apļaujamās papildu zonas lieluma attiecībā pret visu zāliena platību iestatīšana. Tabulā ir sniegtas norādes par papildu zonas iestatīšanu:

- 10% nozīmē ļoti mazu platību.
- 30% nozīmē platību, kas veido apmēram vienu trešdaļu no visa dārza.
- 50% nozīmē platību, kas veido apmēram pusi no visa dārza.
- 80% nozīmē papildu zonu, kas ir lielāka par galveno zonu.
- 100% nozīmē, ka robots ikreiz pēc izbraukšanas no uzlādes stacijas pārvietosies gar perimetra vadu, lai nopļautu papildu zonu.



- **Distance:** ar šo funkciju iestata attālumu, kādu robotam ir nepieciešams nobraukt, lai sasniegtu papildu zonas iekšējo daļu, pārvietojoties gar perimetra vadu. Ir ieteicams nomērīt pusi no papildu zonas garuma, lai nodrošinātu, ka robots sāk strādāt šādas zonas iekšpusē.
- **Direction:** norāda īsāko maršrutu nokļūšanai papildu zonā. Virzienu var noteikt pulkstenrādītāju kustības virzienā vai pretēji tam. Robots pēc izbraukšanas no uzlādes stacijas pārvietosies gar vadu noteiktajā virzienā, lai nokļūtu papildu zonā.
- **Mode:** norāda nokļūšanas papildu zonā režīmu. Ja dārzā perimetra vada tuvumā (mazāk nekā 2 m attālumā) ir daudz šķēršļu vai šauras grūti šķērsojamas zonas (šaurākas par 2 m), kuras apgrūtina piekļuvi papildu zonām, tad ir jāizmanto vada signāla uztveršanas režīms. Visos pārējos gadījumos jāiestata “V-Meter” režīms.
 - **“Follow wire”.** Robots iekļūst papildu zonā, pārvietojoties virs perimetra vada.
 - **“V-Meter”.** režīms. Robots iekļūst papildu zonā, pārvietojoties gar perimetra vada apmēram dažu centimetru līdz viena metra (3,2 pēdu) attālumā.

SECONDARY AREA 2: automātiskas pļaušanas 2. papildu zonā iestatīšanas funkcija. Šo iestatījumu konfigurē tādā pašā veidā kā 1. papildu zonai.

SECONDARY AREA 3: (šī funkcija ir pieejama tikai dažām modifikācijām, skatīt nodaļu „Tehniskie raksturlielumi”). Automātiskas pļaušanas 3. papildu zonā iestatīšanas funkcija. Šo iestatījumu konfigurē tādā pašā veidā kā 1. papildu zonai.

DROŠĪBA. PROGRAMMĒŠANAS REŽĪMS

CHANGE PASSWORD: paroles iestatīšanas vai nomainīšanas funkcija.

- **No:** ievadīto paroli nav nepieciešams mainīt.
- **Yes:** ievadīt vai nomainīt paroli, kas tiks izmantota robota iedarbināšanai. Tiks pieprasīts ievadīt šādu informāciju:
 - password: ievadiet iepriekšējo paroli (ražotāja iestatītā noklusējuma parole ir 0000);
 - new password: ievadiet jauno paroli. Parolei jāatšķiras no 0000.
 - repeat password: vēlreiz ievadiet jauno paroli.



Svarīgi!

Lai iestatītu vai nomainītu paroli, vispirms ir jāievada iepriekšējā parole un tikai pēc tam jāievada jaunā parole. Iekārtas pirkuma brīdī ražotāja izveidotā parole sastāv no četriem cipariem (0000).



Svarīgi!

Paroles ievadīšanas laikā tiks pieprasīts atkārtoti ievadīt paroli, lai nodrošinātu, ka tā ir iestatīta pareizi. Lai neaizmirstu paroli, izvēlieties ciparu kombināciju, ko viegli atcerēties.

START PASSWORD: šī funkcija nosaka, vai parole ir jāievada ikreiz, kad robotu iedarbina pēc ilgstošas dīkstāves perioda (piemēram, pēc uzglabāšanas ziemas laikā).

- **No:** nav nepieciešams ievadīt paroli katrā robota ieslēgšanas reizē. Robots pieprasīs paroli šā iestatījuma apstiprināšanai.
- **Yes:** parole būs jāievada ikreiz, kad robots tiks ieslēgts.

DARBĪBAS REŽĪMS. PROGRAMMĒŠANAS REŽĪMS

Robota darbības režīma iestatīšanas funkcija. Pēc izslēgšanas robots automātiski pārslēdzas AUTOMĀTISKAJĀ darba režīmā.

- **Automatic:** parastais darbības režīms. Robots uztver perimetra vada signālu un atgriežas uzlādes stacijā, kad tas ir nepieciešams.
- **Closed area:** darbības režīms slēgtās zonās bez uzlādes stacijas. Par pareizu šā režīma izmantošanu lasīt nodaļā „ROBOTA IZMANTOŠANA SLĒGTĀS ZONĀS BEZ UZLĀDES STACIJAS.”

VALODAS OPCIJAS. PROGRAMMĒŠANAS REŽĪMS

LANGUAGE: paziņojumos un lietotāja izvēlnē lietojamās valodas izvēles funkcija. Dažādas opcijas var pārlūkot ar pogām “+” vai “-” un apstiprināt ar pogu “ENTER” (“IEVADĪT”).

- DATE FORMAT
- TIME FORMAT
- DISTANCE FORMAT

Ar šīm funkcijām var personalizēt datumu, laiku un attāluma mērvienību.

SĀKOTNĒJĀ IEDARBINĀŠANA. AUTOMĀTISKAIS REŽĪMS

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

1. Pārbaudiet pļaujamo zālaugu 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” (“IESLĒGT”) un pagaidiet dažas sekundes, līdz robots būs pilnībā ieslēdzies. Ievadiet paroli (ja sistēma pieprasa) (skatīt nodaļu “Paroles ievadīšana”). Ja displejā joprojām ir redzami informatīvie paziņojumi, nospiediet pogu “Enter” (“Ievadīt”).
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 apļaujama zāliena faktiskajam stāvoklim (piemēram, dīkstāves laikā ir ierīkots peldbaseins, iestādīti jauni augi utt.) (skatīt nodaļu “Programmēšanas režīms”).
7. Pēc dažām sekundēm displejā parādīsies paziņojums “CHARGING” (“NOTIEK UZLĀDE”).
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” (“Pauze”).

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.



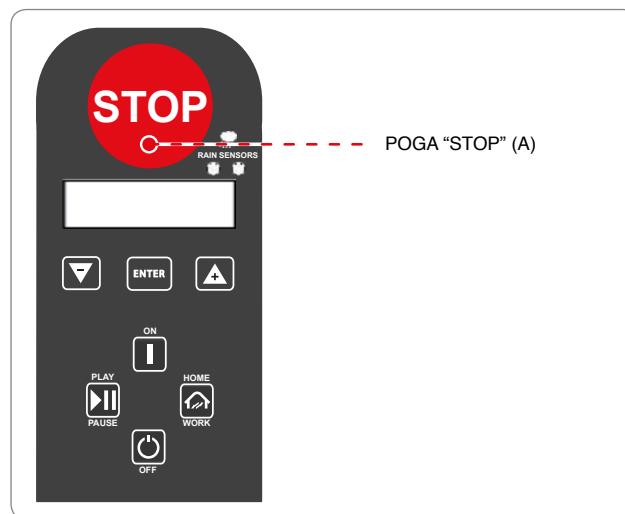
Svarīgi!

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

Darbības izpilda šādā kārtībā:

- novietojiet robotu apļaujamojā teritorijā;
- nospiediet pogu „ON” („IESLĒGT”) un pagaidiet dažas sekundes, līdz robots ir pilnībā ieslēdzies. Ievadiet paroli (ja sistēma pieprasa) (skatīt nodaļu „Paroles ievadīšana”). Ja displejā joprojām ir redzami informatīvie paziņojumi, nospiediet pogu „Enter” („Ievadīt”). Ieslēgsies displejs, pēc tam tajā parādīsies paziņojums „Pause” („Pauze”), robots ir pārslēdzies pauzes režīmā;
- nospiediet pogu „PLAY/PAUSE” („IEDARBINĀŠANA/PAUZE”);

Ja robots ir ieslēgts ārpus apļaujamās platības, asmens motors neieslēgsies, un pēc īslaicīgas signāla meklēšanas displejā parādīsies paziņojums „OUT OF BORDER” („ĀRPUS IEZĪMĒTĀS TERITORIJAS”). Nospiediet pogu „OFF” („IZSLĒGT”), novietojiet robotu apļaujamās 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.
- **Zāliens ir nopļauts (šī funkcija ir iebūvēta tikai dažām modifikācijām, skatīt nodaļu „Tehniskie raksturlielumi”):** 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

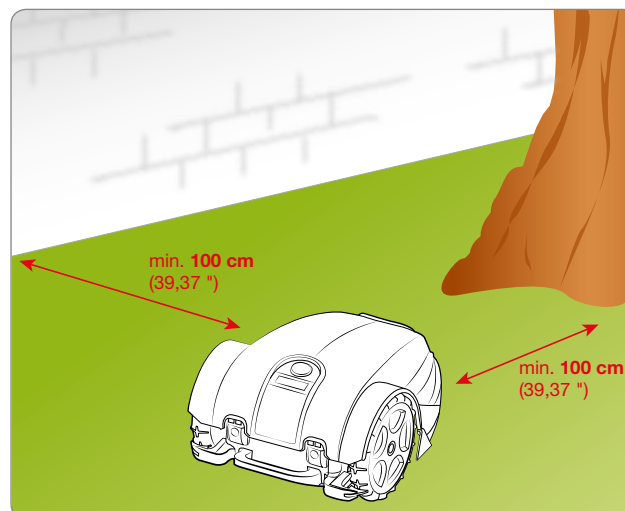
(Tikai dažiem modeļiem, skatīt nodaļu „Tehniskie raksturlielumi”). Robota iedarbināšana darba slēgtā zonā režīmā, lai nopļautu slēgtas platības, kuras ir norobežotas ar perimetra vadu, taču kurās nav uzstādīta uzlādes stacija.



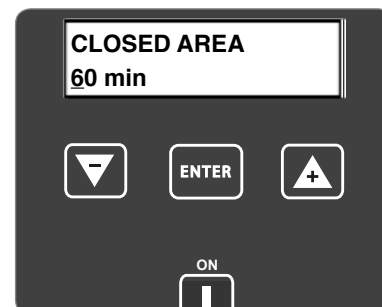
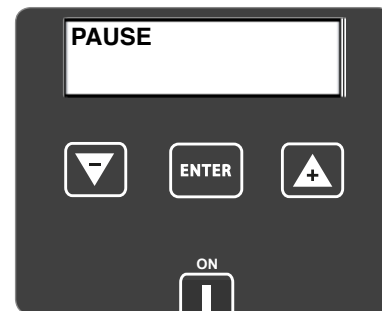
Brīdinājums – ievērojiet piesardzību!

Robotu drīkst pārvietot tikai ar iekārtas komplektācijā iekļauto rokturi. Robotu nedrīkst satvert aiz tā korpusa, tā pārvietošanai vienmēr jāizmanto iekārtas komplektācijā iekļautais rokturis.

Novietojiet robotu darba zonas iekšpusē ne mazāk kā 100 cm (39,37 collu) attālumā no perimetra vada un no jebkādiem citiem šķēršļiem.



1. Nospiediet pogu "ON" ("IESLĒGT") un pagaidiet dažas sekundes, līdz robots būs pilnībā ieslēdzies. Ievadiet paroli (ja sistēma pieprasa) (skatīt nodaļu "Paroles ievadīšana"). Ja displejā joprojām ir redzami informatīvie paziņojumi, nospiediet pogu "Enter".
2. Displejā parādīsies funkcijas nosaukums "PAUSE" ("PAUZE").
3. Atveriet programmēšanas režīmu un izvēlieties "WORK MODE" ("DARBA REŽĪMS"). Izvēlieties "CLOSED AREA" ("SLĒGTĀ ZONA"), un displejā parādīsies paziņojums "CLOSED AREA – 60 Min" ("SLĒGTĀ ZONA – 60 MIN") (noklusētā vērtība).
4. Iestatiet minūtes ar pogu "+" vai "-".
5. Lai apstiprinātu, nospiediet pogu "ENTER" ("IEVADĪT").
6. Nospiediet pogu "PLAY/PAUSE" ("IEDARBINĀŠANA/PAUZE"), lai izietu no programmēšanas izvēlnes, un pēc tam atkal iedarbiniet robotu. Pēc iestatītā laika perioda robots pilnībā apstāsies pie perimetra vada.
7. Robota normālu darbību atjauno nodaļā "SĀKOTNĒJĀ IEDARBINĀŠANA. AUTOMĀTISKAIS REŽĪMS" aprakstītajā kārtībā.

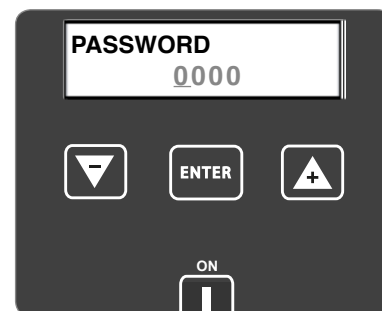


PAROLES IEVADĪŠANA

Robotu var aizsargāt ar paroli, ko veido četri cipari un ko lietotājs var iespējot, atspējot un personalizēt (skatīt nodaļu "Programmēšanas režīms").

1. Displejā parādās paziņojums:
2. Iestatiet pirmo ciparu ar pogu "+" vai "-".
3. Lai apstiprinātu, nospiediet pogu "ENTER" ("IEVADĪT"). Kursors pāriet uz nākamo rūtiņu.
4. Atkārtojiet iepriekšminētās darbības, lai iestatītu visus pārējos paroles ciparus.

Tagad robots ir gatavs lietošanai.



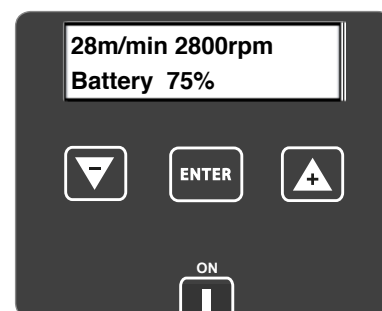
DARBA LAIKĀ DISPLEJĀ REDZAMIE PAZIŅOJUMI

Darba laikā robota displejā ir redzami šādi dati:

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

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

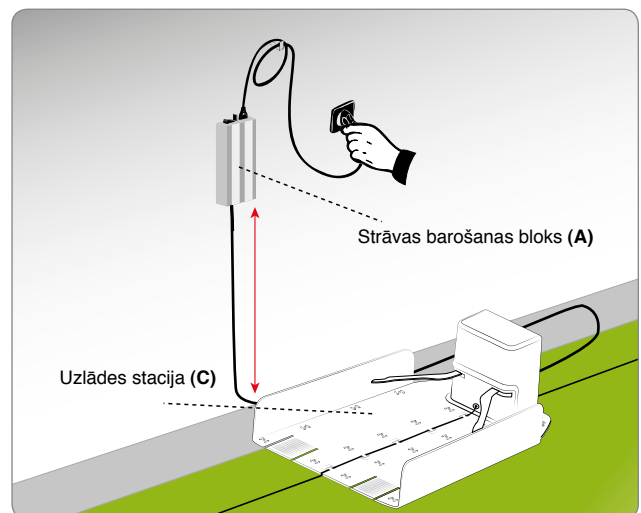
Pēc robota ilgstošas dīkstāves beigām un pirms pļaušanas sezonas sākuma ir nepieciešams veikt virkni darbu, lai nodrošinātu iekārtas pareizu darbību pēc lietošanas atsākšanas.

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 suku (tikai robotiem ar suku motoriem) nomaiņa;
 - akumulatora stāvokļa pārbaude;
 - ja nepieciešams, izplatītājs var arī leļupielādēt 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. Ievietojiet elektrības kontaktdakšu elektrības rozetē.
2. Pieslēdziet elektroapgādi no elektrotīkla.
3. Ievietojiet robotu uzlādes stacijā.
4. Nospiediet pogu „ON” un pagaidiet dažas sekundes, līdz robots ir pilnībā ieslēdzies. Ievadiet paroli (ja sistēma pieprasa) (skatīt nodaļu „Paroles ievadīšana”). Ja displejā joprojām ir redzami informatīvie paziņojumi, nospiediet pogu „Enter”.
5. Pēc dažām sekundēm displejā parādīsies paziņojums „CHARGING” („NOTIEK UZLĀDE”).
6. Tagad robots ir gatavs lietošanai (skatīt nodaļu „Programmēšanas režīms”).

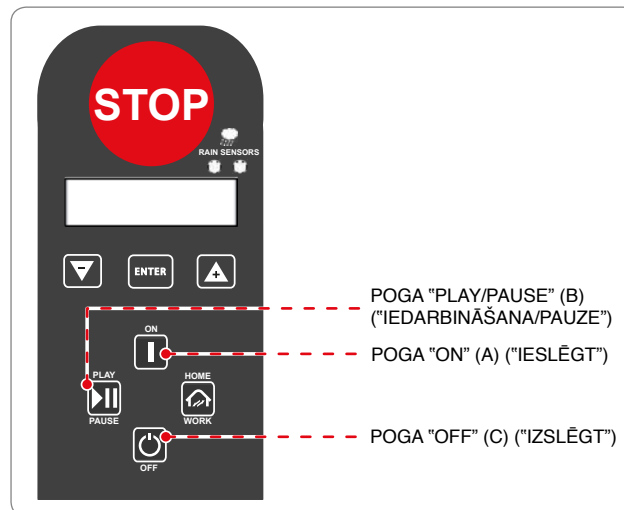




Uzmanību – bīstami!

Robota akumulatoru nedrīkst uzlādēt sprādzienbīstamā un ugunsbīstamā vidē.

1. Pieslēdziet uzlādes staciju elektrotīklam un pārbaudiet, vai ir notīrītas kontaktplātes.
2. Ievietojiet robotu uzlādes stacijā.
3. Nospiediet pogu „ON” un pagaidiet dažas sekundes, līdz robots ir pilnībā ieslēdzies. Ievadiet paroli (ja sistēma pieprasa) (skatīt nodaļu „Paroles ievadīšana”). Ja displejā joprojām ir redzami informatīvie paziņojumi, nospiediet pogu „Enter” („Ievadīt”).
4. Pēc dažām sekundēm displejā parādīsies paziņojums „CHARGING” („NOTIEK UZLĀDE”).
5. Nospiediet pogu „PLAY/PAUSE” („IEDARBINĀŠANA/PAUZE”) (B). Tiks uzsākta akumulatoru uzlādēšana.
6. Pēc uzlādes pabeigšanas (pēc apmēram sešām stundām) nospiediet pogu „OFF” („IZSLĒGT”) (C).
7. 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.



EKSPLOATĀCIJAS 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 (0,40 collas) augstāka par griezējasmeni. Ja zāle ir ļoti augsta, paceliet griezējasmeni augstāk un pēc tam nākamo dienu laikā pakāpeniski to nolaidiet;
- ja zālienā ir uzstādīta automātiskā ūdens smidzinātāju sistēma, ieprogrammējiet 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 ieprogrammēt 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 zāles pļāvēju un cita veida bezvadu sistēmu, piemēram, tālvadības pulti, radio raidītājiem, dzirdes aparātiem, pazemes elektriskajiem nožogojumiem dzīvniekiem vai tamlīdzīgi.

KĀRTĒJIE TEHNISKĀS APKOPES DARBI

IETEIKUMI PAR TEHNISKO APKOPI



Svarīgi!

Tehniskās apkopes darbu laikā jālieto ražotāja ieteiktie individuālie aizsarglīdzekļi, jo īpaši strādājot ar asmeni. Pirms jebkādu tehniskās apkopes darbu veikšanas pārliecinieties, ka robots ir izslēgts (skatīt nodaļu „Robota pilnīga izslēgšana”).

PLĀNVEIDA TEHNISKĀS APKOPES DARBI

| Biežums | Daļa | Tehniskās apkopes darba 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 rūsu | Skatīt nodaļu „Robota tīrīšana” |
| | Kontaktplates | Notīriet un noņemiet rūsu | Skatīt nodaļu „Robota tīrīšana” |
| | Lietus sensors | Notīriet un noņemiet rūsu | Skatīt nodaļu „Robota tīrīšana” |
| Katru mēnesi | Robots | Notīriet robotu | Skatīt nodaļu „Robota tīrīšana” |
| Reizi gadā un pļaušanas sezonas beigās. | Robots | Nogādājiet robotu apkopes veikšanai pilnvarotā tehniskās apkalpošanas centrā | Skatīt nodaļu „Ilgstoša dīkstāve un iedarbināšana pēc tās beigām”. |

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!

Izmantojot pārāk lielu ūdens daudzumu, tas var iekļūt iekārtā un sabojāt elektriskās daļas.

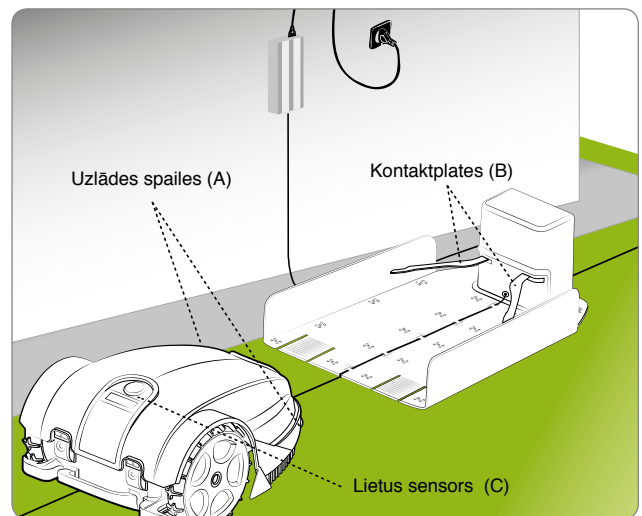
3. Nelietojiet šķīdinātājus vai benzīnu, jo tas var sabojāt krāsotās virsmas un plastmasas detaļas.
4. Nemazgājiet robota iekšpusi un nelietojiet ūdens augstspiediena strūklu, jo šādi var sabojāt elektriskās un elektroniskās daļas.



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 no robota asajām malām zāli un lapas.
7. Notīriet akumulatora lādētāja (A) spaiļes, kontakplates (B), notīriet elektrisko kontaktu aplikumus un nosēdumus ar sausu lupatu un vajadzības gadījumā – arī ar smilšpapīru.
8. Notīriet lietus sensoru (C), notīriet visus netīrumus un rūs.
9. Iztīriet uzlādes stacijas iekšpusi, lai aizvāktu visus uzkrājušos atlikumus.




TRAUCĒJUMMEKLĒŠANAS NORĀDĪJUMI


Turpmāk sniegtās informācijas mērķis ir palīdzēt noskaidrot un novērst atteices un/vai darbības traucējumus, kuri var rasties ekspluatācijas laikā. Dažas atteices 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.


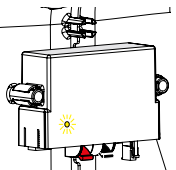


Brīdinājums – ievērojiet piesardzību!

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

| Darbības traucējums | Iemesls | Veicamās darbības |
|---|---|--|
| Anomālas vibrācijas Robots ir ļoti skaļš | Bojāts griezējasmens | Uzstādiet jaunu asmeni (skatīt nodaļu „Asmens nomaiņa”). |
| | Griezējasmens ir nosprostots ar atkritumiem (lentes, vadi, plastmasas daļas utt.) | Pilnībā izslēdziet robotu (skatīt nodaļu „Robota pilnīga izslēgšana”). Atbrīvojiet asmeni no nosprostojuma.  piesardzību! Lietojiet aizsargcimdus, lai nesavainotu rokas. |
| | Robots ir iedarbināts pie šķēršļiem (nokrituši zari, aizmirsti priekšmeti utt.) | Pilnībā izslēdziet robotu (skatīt nodaļu „Robota pilnīga izslēgšana”), aizvēciet šķērslī un atkal iedarbiniet robotu (skatīt nodaļu „Iedarbināšana. Automātiskais režīms”). |
| | Elektromotora bojājums | Nogādājiet robotu tuvākajā pilnvarotajā tehniskās apkalpošanas centrā motora nomaiņai vai remontam. |
| | Pārāk augsta zāle | Palieliniet pļaušanas augstumu (skatīt nodaļu „Pļaušanas augstuma regulēšana”). 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 (pretēji pulkstenrādītāju 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 ātrās atgriešanās uzlādes stacijā punkta izvietojums”). |

| Darbības traucējums | Iemesls | Veicamās darbības |
|--|--|--|
| Darba zona nav pilnībā nopļauta | Nav iestatīts pietiekams 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”).  piesardzību! Lietojiet aizsargcimdus, lai nesavainotu rokas. Notīriet griezējasmeni. |
| | Nodilis griezējasmens. | Nomainiet asmeni, izmantojot oriģinālu rezerves daļu (skatīt nodaļu „Asmens nomaiņa”). |
| | 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 ieprogramējiet papildu zonu (skatīt nodaļu „Programmēšanas režīms”). |
| Displejā redzams paziņojums „Service” („Jāveic apkope”). | Jāveic robota tehniskā apkope. | Sazinieties ar tuvāko pilnvaroto apkalpošanas centru. |
| Displejā redzams paziņojums „Lift” („Pacelts”). | 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”). |
| Displejā redzams paziņojums „No Signal” („Neuztver signālu”). | 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”). |
| Displejā redzams paziņojums „Out of Border” („Ārpus teritorijas”). | 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 pulkstenrādītāju kustības virzienam. | Pareizi uzstādiet perimetra vadu (pretēji pulkstenrādītāju 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”). |
| | Nepareizs riteņu pārvads. | Pārbaudiet un vajadzības gadījumā pareizi nostipriniet riteņus. |

| Darbības traucējums | | Iemesls | Veicamās darbības |
|---|------------------------------------|---|---|
| Displejā redzams paziņojums „Wheel error” („Riteņu kļūme”) | | 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 (skatīt nodaļu „Darba zonu sagatavošana un robežu iezīmēšana”) gan galvenajā zonā, gan papildu zonās. |
| | | Viena vai abu riteņu pārvada motoru attēice | Nogādājiet robotu tuvākajā pilnvarotajā tehniskās apkalpošanas centrā motora nomaīņai vai remontam. |
| Displejā redzams paziņojums „Too high grass” („Pārāk augsta zāle”) vai „Blade Error” („Asmens kļūme”) | | Bojāts griezējasmens | Uzstādiet jaunu asmeni (skatīt nodaļu „Asmens nomaīņa”). |
| | | 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 nosprostojuma. |
| | | Robots ir iedarbināts pie šķēršļiem (nokrituši zari, aizmirsti priekšmeti utt.) | Pilnībā izslēdziet robotu (skatīt nodaļu „Robota pilnīga izslēgšana”), aizvāciet šķēršļus un atkal iedarbiniet robotu (skatīt nodaļu „Iedarbināšana. Automātiskais režīms”). |
| | | Elektromotora bojājums | Nogādājiet robotu tuvākajā pilnvarotajā tehniskās apkalpošanas centrā motora nomaīņai vai remontam. |
| | | Pārāk augsta zāle | Palieliniet pļaušanas augstumu (skatīt nodaļu „Pļaušanas augstuma regulēšana”). Veiciet pļaušanas sākotnējo apļaušanu ar parasto zāles pļaujmašīnu. |
| Displejā redzams paziņojums „Tilt” („Nogāze”) | | Robots atrodas uz nogāzes, kuras slīpums pārsniedz pieļaujamo | Norobežojiet teritoriju, kas ir pārāk stāva. |
|  | Neieslēdzas LED (c) signāllampīņa. | Nav pievienots barošanas bloks | Pārbaudiet, vai barošanas bloks ir pareizi pieslēgts elektrības rozetei. |
| | | Pārdedzis drošinātājs | Nogādājiet robotu tuvākajā pilnvarotajā tehniskās apkalpošanas centrā drošinātāja nomaīņai. |
| | Ir ieslēgts LED (C) raidītājs | Pārrauts perimetra vads | Pilnībā izslēdziet robotu (skatīt nodaļu „Robota pilnīga izslēgšana”). Atvienojiet elektrības vadu no barošanas bloka. Pievienojiet perimetra vadu. |



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 pilnvarotajā apkalpošanas centrā.

ASMENS NOMAĪŅA

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



Svarīgi!

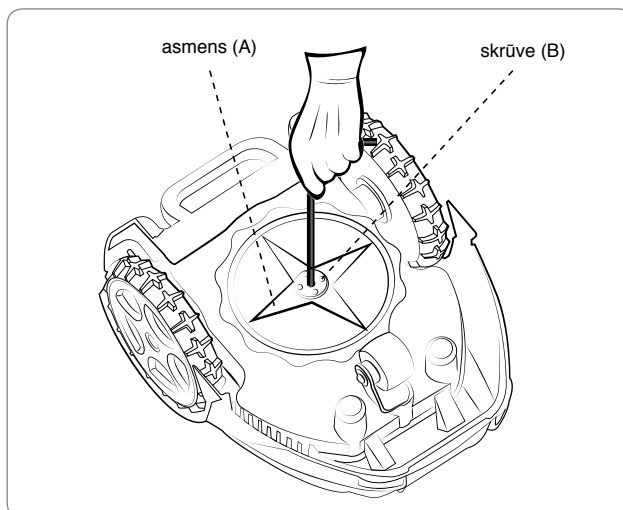
Lietojiet aizsargcimdus, lai nesavainotu rokas.

Nomaiņai drīkst izmantot tikai iekārtai īpaši paredzētu oriģinālo asmeni.

MODELIS: 7030BA0, 7030DE0, 7030EL0, 7030EP0, 7030ES0

Griezējasmens kods: 075Z15000B, 075Z07800A

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.



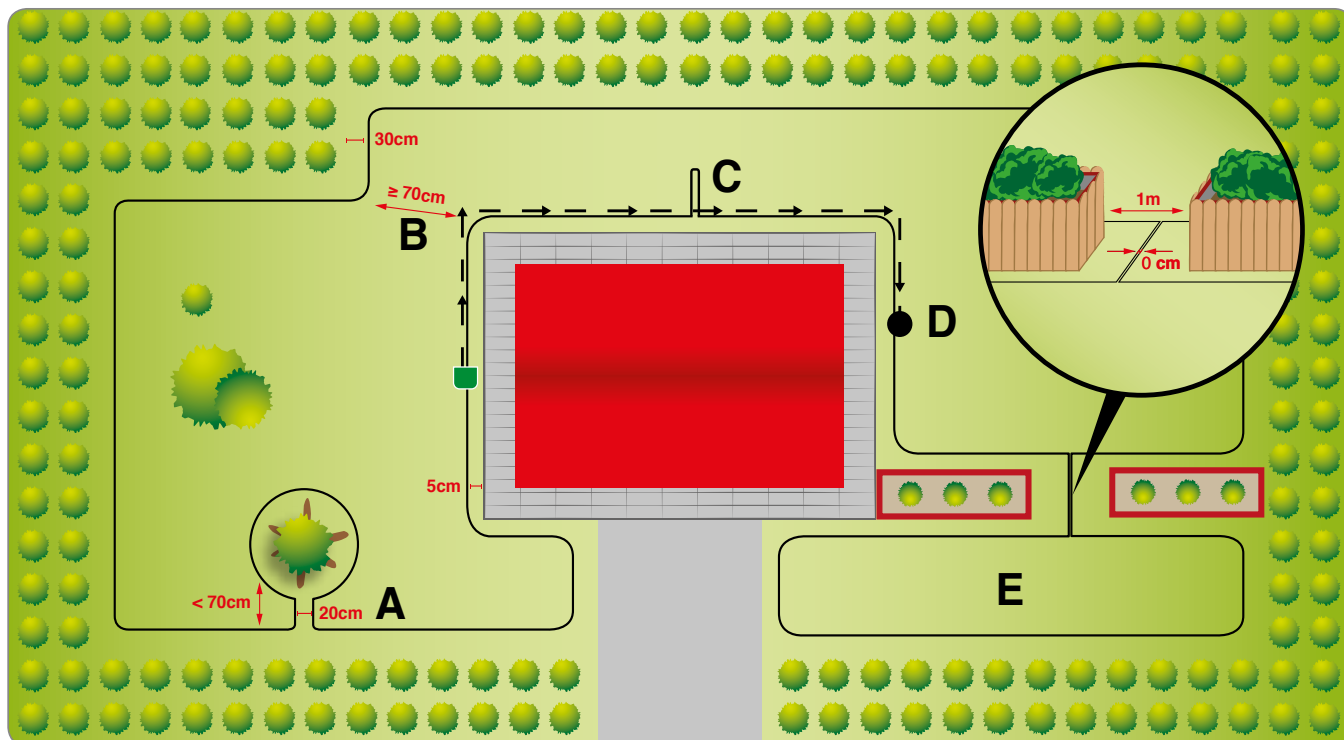
- Kalpošanas mūža beigās šis izstrādājums ir uzskatāms par elektrisko un elektronisko iekārtu atkritumiem (EEIA). Tāpēc to nedrīkst nodot atkritumos kopā ar parastajiem sadzīves atkritumiem, kā jauktus sadzīves atkritumus (neizjauktā veidā) vai kā sašķirotus sadzīves atkritumus (izjauktā veidā).
- Kad 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. Par EEIA nodošanas atkritumos prasību neievērošanu var piemērot naudas sodu saskaņā ar spēkā esošajiem normatīvajiem aktiem vietā, kur ir notikusi šāda nelikumīga nodošana atkritumos.
- 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.

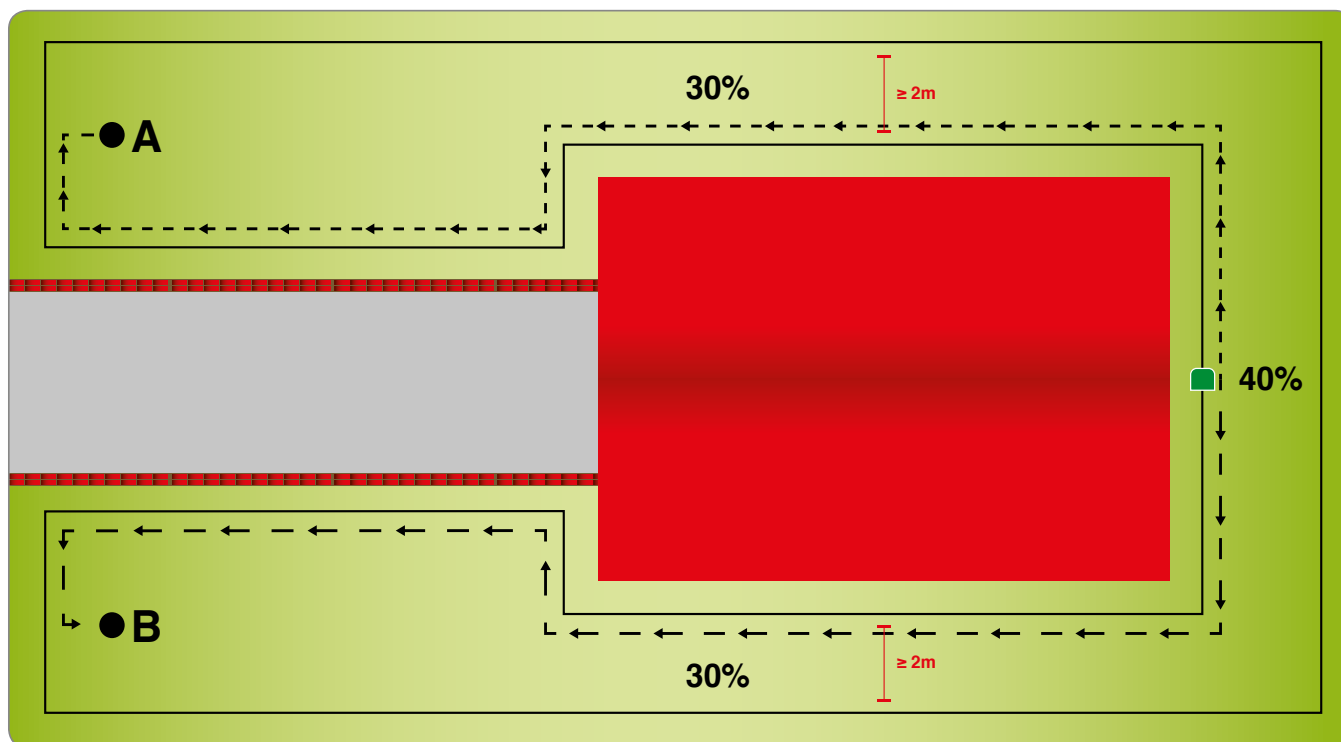


Atsauces:

- A.** Koki ar izvirzītām saknēm ir jānorobežo ar perimetra vadu. Robežas iezīmēšanai, ja pakāpiens ir zemāks par 70 cm attiecībā pret virsmas perimetru pie ārējā vada, ir nepieciešams paredzēt 20 cm platu zonu starp izejošo un ienākošo vadu.
- B.** Šaura pāreja ar minimālo platumu 70 cm starp perimetra vadiem.
- C.** Atsaukšanas atzīme uz vada. Atsaukšanas atzīme ir jāizveido uz zemes, pretējā gadījumā robots neizbrauks cauri šaurajai pārejai (B), atgriežoties uz uzlādes staciju.
- D.** Izbraukšana pēc darba izpildes papildu zonā. Skatīt nodaļu „Programmēšana”. Ieteicams izveidot papildu zonu dārza formas dēļ, jo šaura pāreja (B) atdala zonu (D) attiecībā pret vietu, kur atrodas uzlādes stacija.
- E.** Slēgtā zona. Pāreja iekļūšanai zonā (E) ir pārāk šaura, lai robots varētu automātiski iekļūt zonā.

Programmēšana:

- papildu zonas:
 - 1. zona:
 - procentuālā daļa: 50%;
 - virziens: pretēji pulksteņrādītāju kustības virzienam;
 - attālums: 50 m (attālums starp uzlādes staciju un punktu D);
 - režīms: vada signāla uztveršana.
- slēgtā zona: pārvietojiet robotu ar rokām uz slēgto zonu vismaz trīs reizes nedēļā.



Piezīmes:

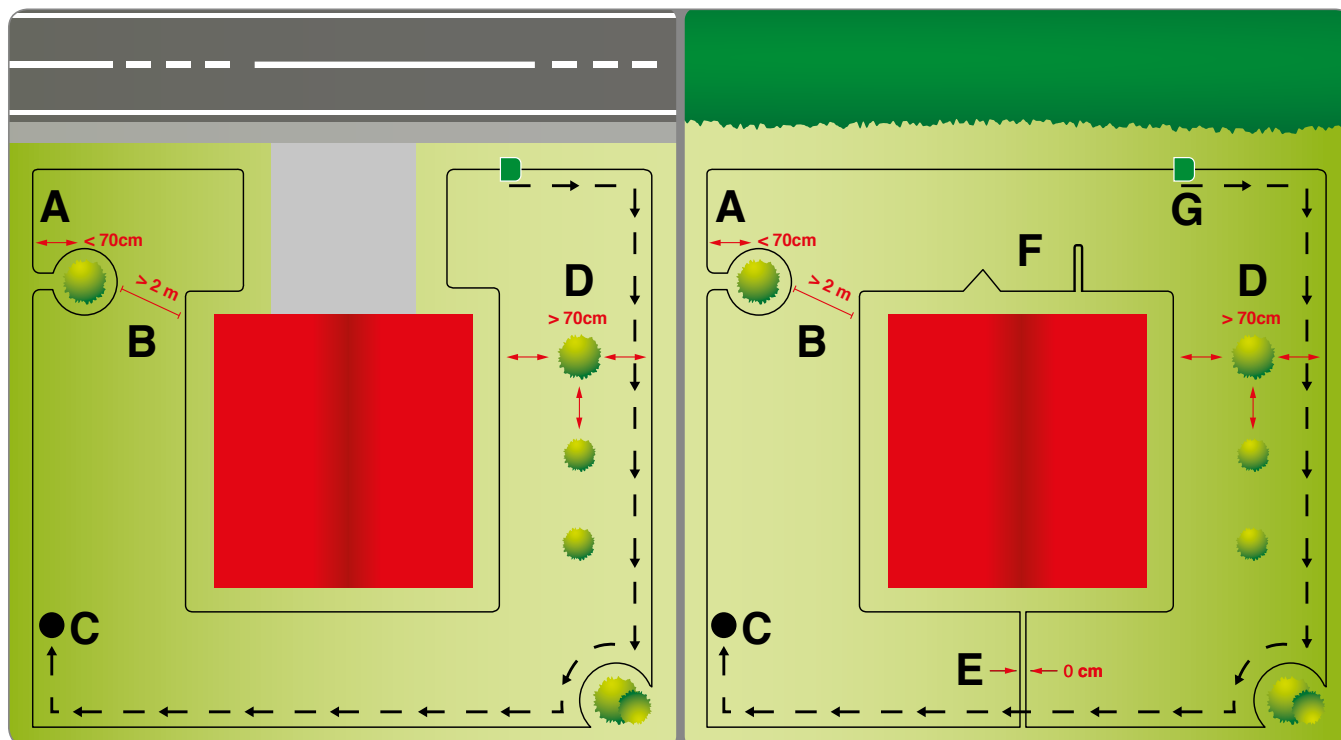
dārza īpašās formas dēļ ieteicams iestatīt robotu darba uzsākšanai no dažādām vietām (ne vienmēr no uzlādes stacijas), lai optimizētu pļaušanas rezultātus.

Atsauces:

A - B: Izbraukšana pēc darba izpildes papildu zonās. Skatīt nodaļu „Programmēšana”. Robota darba efektivitātes palielināšanai ir ieteicams izveidot divas papildu zonas. Tas uzsāks darbu no dažādiem dārza punktiem.

Programmēšana:

- papildu zonas:
 - 1A. zona:
 - procentuālā daļa: 30%;
 - virziens: pulksteņrādītāju kustības virzienā;
 - attālums: 30 m (attālums starp uzlādes staciju un punktu A);
 - režīms: „V-Meter”.
 - 2B. zona:
 - procentuālā daļa: 30%;
 - virziens: pretēji pulksteņrādītāju kustības virzienam;
 - attālums: 30 m (attālums starp uzlādes staciju un punktu B);
 - režīms: „V-Meter”.



Piezīmes:

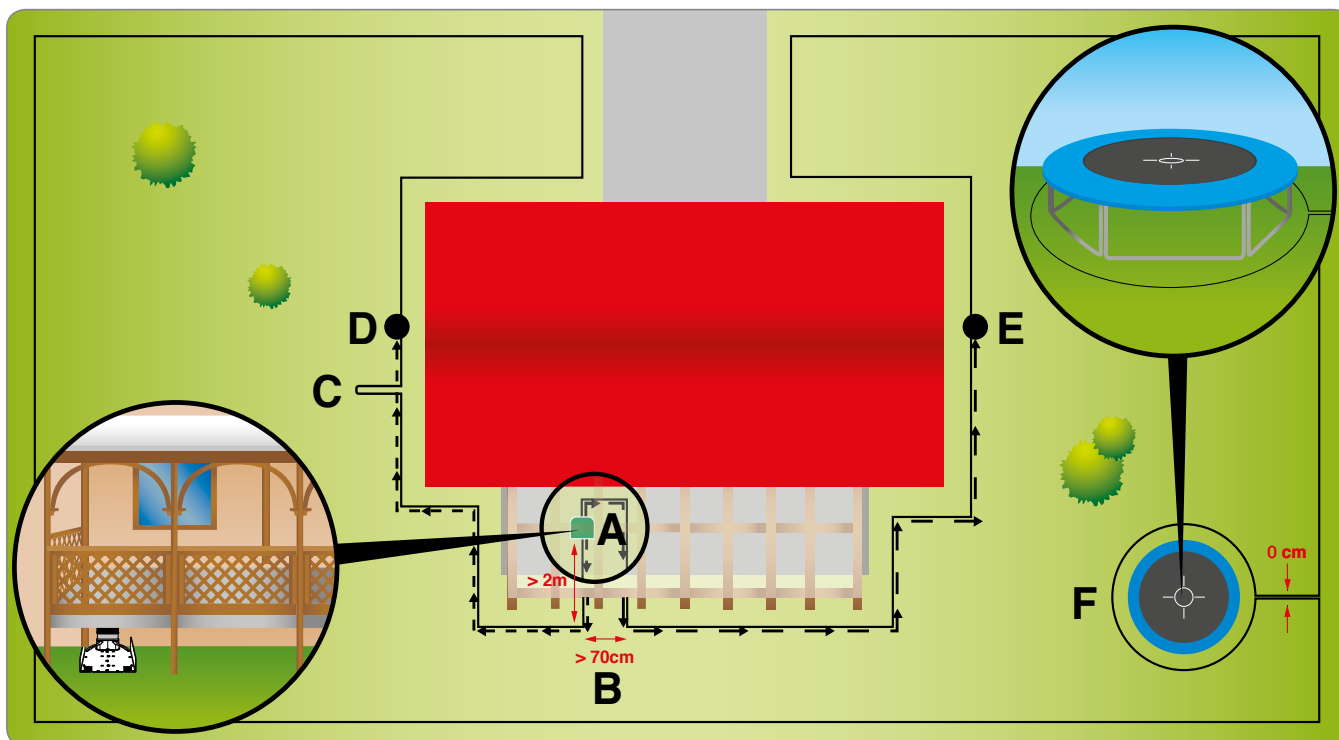
labajā un kreisajā pusē redzamie piemēri atšķiras ielu un māju savienjoša pievedceļa neesamības dēļ. Labajā pusē redzamajā piemērā māja ir izolēta dārza vidū līdzīgi kā puķudobe vai peldbaseins. Nav iespējams uzstādīt uzlādes staciju pārāk tuvu mājai, to var novietot tikai dārza malā.

Atsauces:

- Krūms ir jānorobežo ar perimetra vadu. Ja attālums ir mazāks par 70 cm attiecībā pret perimetra vadu, kas ir uzstādīts gar dārza ārmaļu, starp izejošo un ienākošo vadu ir jāparedz 20 cm plata zona.
- Pāreja nedrīkst būt šaurāka par 2 m. Ja attālums ir mazāks, tad uz vada ir jāizveido atsaukšanas punkts, lai nodrošinātu robota pareizu atgriešanos uzlādes stacijā.
- Izbraukšana pēc darba izpildes papildu zonā: Skatīt nodaļu „Programmēšana”.
- Trīs koki atrodas mazāk nekā 70 cm attālumā no perimetra vada, kas ir uzstādīts gar dārza ārmaļu. Kokus var nenorobežot, ja vien tiem nav izvirzītu sakņu vai ja koki nav pārāk lokani, lai nodrošinātu, ka robots pareizi atpazīst šķērslus.
- Vidū esošās mājas robežu iezīmēšana: mājas robežu atzīmēšanai izejošais un ienākošais perimetra vads jāizvieto viens virs otra.
- Lai robots varētu ātri atgriezties uzlādes stacijā, pirms atsaukšanas atzīmes uz vada ieteicams izveidot virziena norādi. Robots pats atradīs tsāko ceļu uz uzlādes staciju.
- Uzlādes stacija: tā ir jānovieto dārza malā, taču ne pie zonām, kas ir atdalītas ar vadu dārza iekšpusē.

Programmēšana:

- papildu zonas:
 - 1C. zona:
 - procentuālā daļa: 50%;
 - virziens: pulksteņrādītāju kustības virzienā;
 - attālums: 70 m (attālums starp uzlādes staciju un punktu C);
 - režīms: „V-Meter”.



Piezīmes:

piemērā ir parādīts, kā uzstādīt uzlādes staciju zem terases, iestatot robotu tādā veidā, lai tas pareizi izbrauktu no šaurās vietas, kur atrodas stacija. Šādā gadījumā papildu zonu lielums jāiestata tādā veidā, lai procentuālā daļa būtu vienāda ar 100%.

Atsauces:

- A.** Uzlādes stacija zem terases. Pirms uzlādes stacijas ieejas jābūt 2 metrus garam taisnam perimetra vada posmam.
- B.** Uzlādes stacijas atrašanās vietā minimālajam pārejas platumam jābūt 70 cm.
- C.** Ja ir iestatīts atgriešanās uzlādes stacijā režīms „V-meter”, pirms ieejas šaurajā pārejā, kur atrodas uzlādes stacija, uz vada ieteicams izveidot atsaukšanas punktu
- D - E:** Izbraukšana pēc darba izpildes papildu zonā. Skatīt nodaļu „Programmēšana”. To ir nepieciešams ieprogrammēt, lai robots pareizi izbrauktu no šaurās pārejas, kurā atrodas uzlādes stacija.
- F.** Batuts. To ir ieteicams norobežot ar perimetra vadu.

Programmēšana:

- dārza kopplatība: 1100 sm.
- darba laiks:
 - 7030EL0: 1. laiks: 09:00 - 20:00
 - 7030EP0: 1. laiks: 10:00 - 12:30 2. laiks: 15:30 - 17:00
- papildu zonas:
 - 1D. zona:
 - procentuālā daļa: 50%;
 - virziens: pretēji pulksteņrādītāju kustības virzienam;
 - attālums: 30 m (attālums starp uzlādes staciju un punktu D);
 - režīms: vada signāla uztveršana
 - 2E. zona:
 - procentuālā daļa: 50%;
 - virziens: pulksteņrādītāju kustības virzienā;
 - attālums: 30 m (attālums starp uzlādes staciju un punktu E);
 - režīms: vada signāla uztveršana.

ZUCCHETTI Centro Sistemi S.p.A., Via Lungarno 305/A Terranuova B.ni (AR), ITĀLIJA,
apliecina un uzņemas atbildību par to, ka šāds izstrādājums:

ar akumulatoru darbināms automātiskais zāles pļāvējs robots, modeļi: 7030BA0, 7030DE0, 7030ELO, 7030EP0, 7030ES0, 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/EK, radio direktīva (RED) 2014/53 / ES, Direktīva par dažu bīstamu vielu izmantošanas ierobežošanu 2011/65/EK, Direktīva par elektrisko un elektronisko iekārtu atkritumiem (EEIA) 2012/19/ES, Direktīva par trokšņu emisiju vidē 2005/88/EK,

tostarp 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 (**emisija**);

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

EN 55014-2: 2015 (**imunitāte**);

EN 50419: 2006 (**EEIA - Markēšanas iekārtas**)

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 spektra efektivitāte**)

DRAFT

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 65 dB ± 2.0 dB (novērtēts uz A līknes un izteikts kā 1 pW), kas ir garantētais skaņas jaudas līmenis un mazāks par 67 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), Itālija.

Terranuova B.ni 02/10/2017

Bernini Fabrizio
ģenerāldirektors



