

İÇİNDEKİLER

Genel bilgiler	2
Kılavuzun amacı.....	2
Üretici ve ekipman tanımı.....	3
Güvenlik bilgileri	3
Güvenlik yönetmelikleri.....	3
Güvenlik cihazları.....	4
Güvenlik işaretçileri.....	5
Teknik bilgiler	6
Teknik özellikler.....	6
Cihazın genel tanımı.....	7
Ana parçalar.....	8
Kurulum	9
Paketleme ve kutu açılımı.....	9
Sistem kurulumunun planlanması.....	9
Sinir telinin kurulumu.....	11
Şarj istasyonuna yeniden giriş yöntemi.....	11
Çalışma alanlarının hazırlanması ve sınırlarının belirlenmesi.....	12
Sinir telinin döşenmesi.....	16
Şarj istasyonunun ve güç kaynağı ünitesinin kurulumu.....	17
Ayarlamalar	18
Ayarlama önerileri.....	18
Kesim yüksekliğinin ayarlanması.....	18
Kullanım ve işleyiş	19
Kullanım gereksinimleri.....	19
Kontrol paneli ve menüye genel bakış.....	19
İlk kurulum.....	21
Menüye erişimi.....	21
Menü ayarları - programlama modu.....	22
İlk başlatma - otomatik mod.....	26
Robotu güvenli durdurma.....	26
Robotun şarj istasyonu olmadan kapalı alanlarda kullanılması.....	27
Çalışma aşamasında ekrandaki bilgiler.....	28
Uzun süreli hareketsizlik ve yeniden başlatma.....	28
Uzun süreli bekleme sonrası batarya şarjı.....	29
Çalıştırma önerileri.....	29
Rutin bakım	30
Bakım önerileri.....	30
Zamanlanmış bakım tablosu.....	30
Robot temizliği.....	31
Sorun giderme.....	32
Sorun giderme kılavuzu	32
Parça değişimi	35
Parçaların değiştirilmesi için öneriler.....	35
Batarya değişimi.....	35
Bıçak değişimi.....	35
Robot imhası.....	36
Ce belgelendirmesi	37
Garanti kuralları	38
Koşullar ve sınırlamalar.....	38
Garanti hizmeti nasıl talep edilir.....	38
Ek tanımlar.....	38

Üreticinin yazılı izni olmaksızın bu belgenin kısmen dahi olsa çoğaltılması kesinlikle yasaktır. Üretici, sürekli iyileştirme politikasını benimser ve değişikliklerin sağlık ve güvenlik riski oluşturmaması koşuluyla önceden haber vermeksizin bu belgede değişiklik yapma hakkını saklı tutar.
© 2008 - Metin, illüstrasyonlar ve sayfa düzeni Tipolito La Zecca'ya aittir. Metin, yazarın belirtilmesi koşuluyla kısmen veya tamamen çoğaltılabilir.

KILAVUZUN AMACI

- Bu kılavuz, cihazın ayrılmaz bir parçasını oluşturur ve üretici tarafından, çalışma ömrü boyunca cihazlı kullanacak kişilere gerekli bilgileri sağlamak için hazırlanmıştır
- Cihazın kullanıcıları doğru çalışma uygulamalarını benimsemeli, bu kılavuzda yer alan tüm talimatları dikkatlice okumalı ve bunlara uymalıdır.
- Bu bilgiler üretici tarafından düzenlenmiş olup, doğruluğu üretici tarafından garanti edilmektedir.
- İnsanların sağlık ve güvenliğine yönelik risklerin yanı sıra ekonomik zararlardan kaçınmak için de bu kılavuzda yer alan talimatları dikkatlice okuyun.
- İhtiyaç durumunda hızlı erişim için bu kılavuzu güvenli ve kolay erişilebilir bir yerde saklayın.
- Bu kılavuzda yer alan bazı bilgiler ve çizimler, cihazınızla tam olarak uyuşmayabilir; ancak bu, içerdiği bilgilerin doğruluğunu değiştirmez.
- Üretici, önceden haber verme zorunluluğu olmaksızın değişiklik yapma hakkını saklı tutar.
- Bu kılavuzda bazı önemli bilgilerin altını çizmek veya bazı önemli özellikleri tanımlamak için aşağıdaki semboller kullanılmıştır.



Tehlike – Dikkat

Bu sembol, ilgili uyarı göz ardı edildiğinde insanların sağlık ve güvenliğini riske atabilecek tehlike içeren durumları belirtir.



Uyarı – Dikkat

Bu sembol, insanların sağlık ve güvenliğini riske atmamak ve cihazı korumak için önerilen şekilde davranmanın gerekli olduğu durumları belirtir.



Önemli

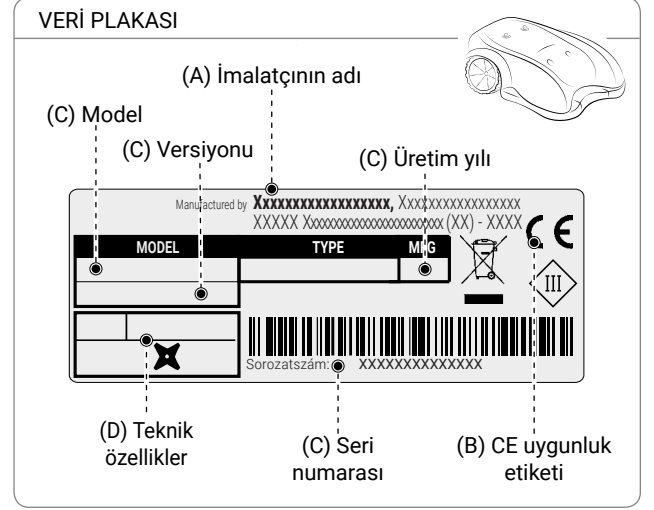
Bu sembol, göz ardı edilmemesi gereken özellikle önemli teknik bilgileri tanımlar.

ÜRETİCİ VE EKİPMAN TANIMI

Burada gösterilen ürün etiketi cihaz üzerinde yer alır. Cihazı güvenli bir şekilde çalıştırmak için gerekli tüm bilgileri ve referansları içerir.

Herhangi bir teknik gereksinim için lütfen üreticinin merkez teknik servisi veya yetkili bayi ile iletişime geçin. Teknik yardım için lütfen ürün etiketinde belirtilen verileri, yaklaşık kullanım saatini ve tespit edilen arızanın tipini belirtin.

- A. Üreticinin adı.
- B. CE uygunluk etiketi.
- C. Model ve Versiyon / seri numarası / üretim yılı.
- D. Teknik veriler: gerilim, akım, koruma derecesi, kütle, kesme genişliği.



GÜVENLİK BİLGİLERİ

Üretici, ekipmanla etkileşimden kaynaklanabilecek olası tehlikeleri ve kişisel riskleri dikkatle değerlendirmiştir. Bu bilgilerin amacı, kullanıcıları risklerden kaçınmak için son derece dikkatli olmaları gerektiği konusunda bilgilendirmektir.



GÜVENLİK YÖNETMELİKLERİ



BU ÜRÜN BİÇAĞA SAHİPTİR, OYUNCAK DEĞİLDİR.

- Lütfen; kılavuzu, özellikle güvenlik talimatlarını, dikkatlice okuyun ve ürünü kullanmadan önce bunları tam olarak anladığınızdan emin olun. Ekipmanı yalnızca üretici tarafından özel olarak tanımlanan amaçlar için kullanın. Çalıştırma, bakım ve onarım ile ilgili talimatları dikkatlice uygulayın.
- Robotu kullanırken çalışma alanında özellikle çocuklar, yaşlılar, engelliler ve evcil hayvanlar olmak üzere hiç kimsenin bulunmadığından emin olun. Aksi takdirde, robotu ilgili alanda kimsenin olmadığı saatlerde çalışacak şekilde programlayın. Bölgede evcil hayvanların, çocukların veya diğer insanların olduğunu biliyorsanız robota gözlemleyin. Robotun güzergahında bir kişi veya hayvan bulunması durumunda, hemen durdurun.
- Kolayca tırmanılmayan bir çitle sınırlandırılmamış çalışma alanlarında çalışırken refekat edin.
- Halka açık alanlarda kullanılması halinde robotik çim biçme makinesinin çalışma alanının çevresine uyarı levhaları yerleştirilmesi gerekmektedir. Levhalarda yer alması gerekli uyarı levhası şu metni içermelidir: "**Dikkat! Otomatik çim biçme makinesi! Makineden uzak durun! Çocukları gözetin!**"
- Bu robot, makine kullanımı hakkındaki talimatlara hakim olmaya, kullanım konusunda uzman birinin refaket etmediği, fiziksel, duyuşsal veya zihinsel yetenekleri azalmış ya da tecrübesiz kişiler veya güvenliklerinden sorumlu bir kişi tarafından denetlenmedikçe, çocuklar tarafından kullanıma uygun değildir.
- Robotun kullanımı ile ilgili bilgi sahibi olmayan kişiler tarafından kullanılmasına izin vermeyin.
- Bakım ve onarım işlerini yapan teknikerler, ürünün özelliklerine ve güvenlik yönergelerine tam olarak hakim olmalıdır. Robotu kullanmadan önce kullanım kılavuzunu dikkatlice okuyun ve talimatları anladığınızdan emin olun.
- Ürün üzerinde bulunan güvenlik cihazlarını asla sökmeyin, devre dışı bırakmayın veya değiştirmeyin. Orijinal olmayan yedek parçaların kullanılması kaynaklı arızalardan üretici sorumlu değildir. Belirtilen kurallara uyulmaması, insan sağlığını ve güvenliğini ciddi şekilde tehlikeye atabilir.

- Çim üzerinde bıçaklara zarar verebilecek oyuncak, alet, dal, giysi veya başka nesnelere olup olmadığını kontrol edin. Çim üzerindeki herhangi bir nesne robotun düzgün çalışmasına zarar verebilir veya engel olabilir.
- Robotun üzerine oturulmasına asla izin vermeyin. Robot çalışırken bıçağı incelemek ya da taşımak için asla kaldırmayın, ellerinizi ve ayaklarınızı robotun altına yaklaştırmayın.
- Sulama sistemi çalışırken robotu kullanmayın. Bu durumda robotu ve yağmurlama sistemini aynı anda çalıştırmayacak şekilde programlayın. Robotu yüksek basınçlı makineler ile yıkamayın ve robotunuzu kısmen veya tamamen suya batırmayın.
- Yetkililerin herhangi bir ayarlama veya bakım yapmasından önce güç kaynağı bağlantısının kesin ve güvenlik cihazının etkinleştirin. Üretici tarafından önerilen kişisel koruma ekipmanlarını kullanın, her zaman kesme bıçağını tutarken koruyucu eldiven giyin.
- Yanında refakatçisi olmayan bir çocuk varken temizlik ve bakım yapılmamalıdır.
- Robotun bıçağı hasar gördüğünde robotu kullanmayın. Kesme bıçağını değiştirin.
- Robotu hasarlı mekanik parçalarla kullanmayın. Bu parçalar hasar görmüşse değiştirin.
- Adaptörün güç kablosu hasar görmüşse robotu kullanmayın. Hasar görmüş bir kablo, robotun elektrik aksamıyla etkileşimde bulunabilir. Herhangi bir riski önlemek için kabloyu, üretici, teknik servis veya benzer niteliklere sahip bir kişi aracılığıyla değiştirin.
- Kullanım sırasında güç kablosu hasar görürse, "STOP" butonuna basarak robotu durdurun ve güç kablosunu yuvasından çıkarın.
- Bıçağın, montaj vidalarının ve kesme mekanizmasının yıpranmadığından ve hasar görmediğinden emin olmak için robotu düzenli bir şekilde görsel olarak kontrol edin. Robotun iyi çalışır durumda olduğundan emin olmak için tüm somun, civata ve vidaların sıkıldığından emin olun.
- Robot kullanım sırasında anormal şekilde titremeye başlarsa, "STOP" butonuna basın ve güç kablosunu elektrik prizinden çıkarın.
- Robotu asla patlayıcı ve / veya yanıcı ortamlarda kullanmayın ve şarj etmeyin.
- Yalnızca üretici tarafından tedarik edilen pil şarj cihazını ve güç kaynağı ünitesini kullanın. Yanlış kullanım, elektrik çarpmasına, aşırı ısınmaya veya akü içi sıvısının sızmasına neden olabilir. Herhangi bir sıvı sızarsa, pili suyla /nötrleştiriciyle yıkayın; gözle temas halinde tıbbi yardım alın.

GÜVENLİK CİHAZLARI

1. Engel dedektörü

Çarpma sensörü, robotun yüksekliği 10 cm'den (3,94 ") fazla bir nesneye çarpması durumunda devreye girer, robotun hareketini bu yönde durdurur ve engeli geçmek için geriye doğru hareket eder.

2. Eğim Sensörü

Robot, maks. limitten daha dik bir eğimde çalışırsa veya devrilirse, robot kesme bıçağını durduracaktır.

3. Acil durdurma butonu

Robotun üst kısmında, tuş takımındaki diğer butonlardan daha büyük "STOP" butonu yerleştirilmiştir. Çalışma sırasında herhangi bir zamanda bu butona basmak, çim biçme robotunun hareketini ve bıçağın dönmelerini aniden durduracaktır.




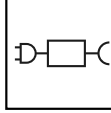

4. Aşırı akım koruması

Her motor (bıçak ve tekerlek), aşırı ısınmalarına neden olabilecek herhangi bir durum için çalışma sırasında sürekli olarak denetlenir. Bu, tekerlek motorunda meydana gelirse, robot ters yönde hareket etmeye çalışacaktır. Aşırı akım devam ederse, robot duracak ve bir hata sinyali verecektir. Kesme bıçağı motoru aşırı ısınır, ısınma değerine göre robotun iki farklı önlemi vardır. İlk ısınma eşiğine kadar, robot manevralar yaparak kesme bıçağını engelden kurtarmaya çalışacaktır, daha fazla ısınması halinde robot duracak ve motor arıza uyarısı verecektir.

5. Sinyal yok sensörü

Sinyal yoksa, robot otomatik olarak duracaktır.

GÜVENLİK İŞARETÇİLERİ

	Makineyi kullanmadan önce tanımlamaları anlamak için kullanım talimatlarını dikkatlice okuyun.		Makine çalışırken aranızda yeterli güvenli mesafe bırakın. Robot çalışırken, çalışma alanında (özellikle çocuklar, yaşlılar veya engelliler) ve evcil hayvan bulunmadığından emin olun. Makine çalışırken çocukları, evcil hayvanları ve diğer insanları güvenli bir mesafede tutun. Bu riski önlemek için robotun biçme programını uygun zamanlarda planlamanızı öneririz.
	Döner bıçağa dokunmayın ve çalışırken ellerinizi veya ayaklarınızı makinenin altına yaklaştırmayın. Robota dokunmadan önce bıçak ve dönen parçalar tamamen duruncaya kadar bekleyin.		Uyarı! Temizlemek veya yıkmak için makineye su püskürtmeyin. Robot çalışırken, çalışma alanında (özellikle çocuklar, yaşlılar veya engelliler) ve evcil hayvan bulunmadığından emin olun. Makine çalışırken çocukları, evcil hayvanları ve diğer insanları güvenli bir mesafede tutun. Bu riski önlemek için robotun biçme programını uygun zamanlarda planlamanızı öneririz.
	Makinenin üzerine çıkmayın.		Robotu yalnızca "Teknik Bilgiler" bölümündeki "Teknik Veriler" kısmında belirtilen güç kaynakları ile kullanın.
	Makineyi çalıştırmadan veya kaldırmadan önce güvenlik cihazını çalıştırın.		

Açıklama		Model	
		8400BA0	8400DE0
Önerilen maksimum biçilebilecek alan			
Çalışma Kapasitesi (-20%(*))	m ² (sq ')	10000 (107600)	20000 (215200)
Özellikler			
Ölçüler (E x B x Y)	mm	1200x372x977	
Robot ağırlığı (batarya dahil)	kg	45	49
Kesim yüksekliği (Min.-Maks.)	mm (")	25-70 (0,98-2,75 ")	
Bıçak Çapı	mm (")	840 (33,07 ") on 3 disks of 290 (11,42 ")	
Motorlar		fırçasız	
Kesme bıçağı hızı	RPM	3000	
Yürüyüş hızı	Metre / Dakika	30 (98,43 ') - 40 (131,2 ')	
Önerilen maks. eğim (*)	%	45% çim alanın koşullarına ve kullanılan aksesuarlara bağlı. 35% biçilmiş çim üzerinde önerilen maks. eğim. 20% dış kenarın veya sınır telinin yakınında önerilen maks. Eğim.	
Ortam çalışma sıcaklığı	Max °C	ROBOT: -10°(14 F.) (Min) +50° (122 F.) (Max) BATARYA ŞARJ CİHAZI: -10°(14 F.) (Min) +45° (113 F.) (Max) AKÜ ŞARJ CİHAZI: -10°(14 F.) (Min) +40° (104 F.) (Max)	
Ölçülen ses seviyesi	dB(A)	69	
Su koruma sınıfı	IP	ROBOT: IPx4 BATARYA ŞARJ CİHAZI: IPx4 ŞARJ İSTASYONU: IP20	
Elektriksel özellikler			
Güç kaynağı ünitesi (lityum pil için)		Mean Well PB-360P-24KF Giriş: 100-120 V~; 7 A; 200-240 V~; 3 A; 50/60Hz; Sınıf 1 Çıkış: 29.4 V _{DC} ; 12.5 A	
Akümülatör tipi ve bataryalar			
Şarj edilebilir Lityum-iyon batarya (Ölçülen değer)		25,9V – 30.0Ah	25,9V – 60.0Ah
Ortalama şarj süresi	ss:dd	05:00	10:00
Tam şarj döngüsünden sonra ortalama biçme süresi (*)	ss:dd	06:00	11:00

(*) Çimin durumuna, özelliğine ve çim alanın kompleks yapısına göre değişiklik gösterebilir.

Frekanslar		
Transmitter		Çalışma Frekansı (Hz) 500 - 60000 Maks. radyo frekans gücü (dBm) < 10
Bluetooth		Çalışma Frekansı (MHz) 2402 - 2480 Maks. radyo frekans gücü (dBm) < 14
GSM		Çalışma Frekansı (MHz) 850/900/1800/1900 Maks. radyo frekans gücü (dBm) < 33
Ekipmanlar / Aksesuarlar / Fonksiyonlar		
Birincil bölge dahil biçilebilecek alan sayısı		8
Yağmur sensörü		Standard
Eko Modu - Kendi kendine programlama (patentli)		Standard
Bağlantı modülü (GPS, GPRS)		Standard
Şarj istasyonuna giriş yöntemi		"V-Meter" - "follow wire"
Sınır telinin maksimum uzunluğu (yaklaşık olarak, standart şeklindeki alanlara göre hesaplanır)	m (')	1200 (3935 ')

(*) Çimin durumuna, özelliğine ve çim alanın kompleks yapısına göre değişiklik gösterebilir.

CİHAZIN GENEL TANIMI

Cihaz, çim alanları, gündüz veya gecenin herhangi bir saatinde otomatik olarak biçmek için tasarlanmış ve üretilmiş bir robottur. Küçük, kompakt, sessiz ve taşınması kolaydır.

Kesilecek yüzeyin özelliklerine bağlı olarak, robot birden fazla alanda çalışacak şekilde programlanabilir: birincil alan ve ikincil alanlar (farklı modellerin özelliklerine bağlı olarak).

Çalışma sırasında robot, sınır teli ile belirlenmiş alanı biçer.

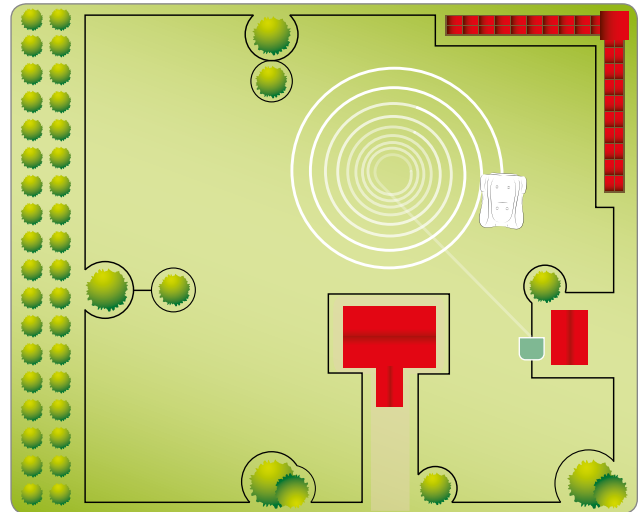
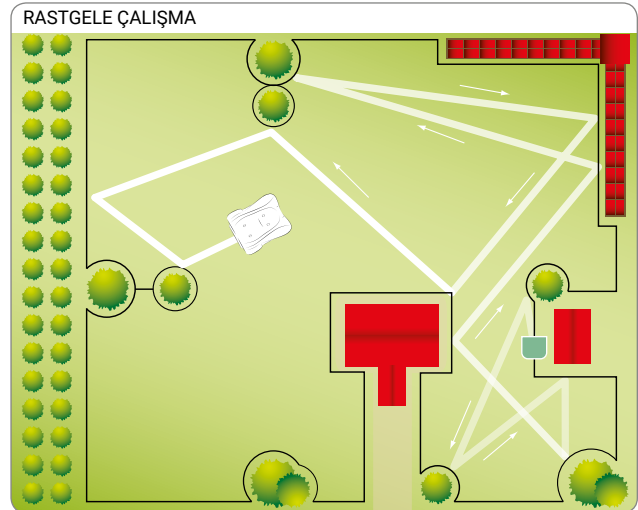
Robot sınır telini algıladığında veya bir engelle karşılaştığında rastgele bir şekilde yön değiştirir ve yeni bir yönde tekrar biçmeye başlar. Robot, sınır telini 15cm.'den daha fazla geçemez.

Çalışma prensibine göre, robot çim alanın tamamını otomatik olarak keser (şekle bakınız).

Robot, bahçenin herhangi bir bölgesinde daha yüksek ve/veya daha kalın çimlerin varlığını algılar ve gerektiğinde mükemmel bir biçim için otomatik olarak spiral kesim tekniği ile biçmeye başlar. Spiral kesim, ayrıca robot biçme işlemi yaparken "ENTER" tuşuna basarak aktive edilebilir.

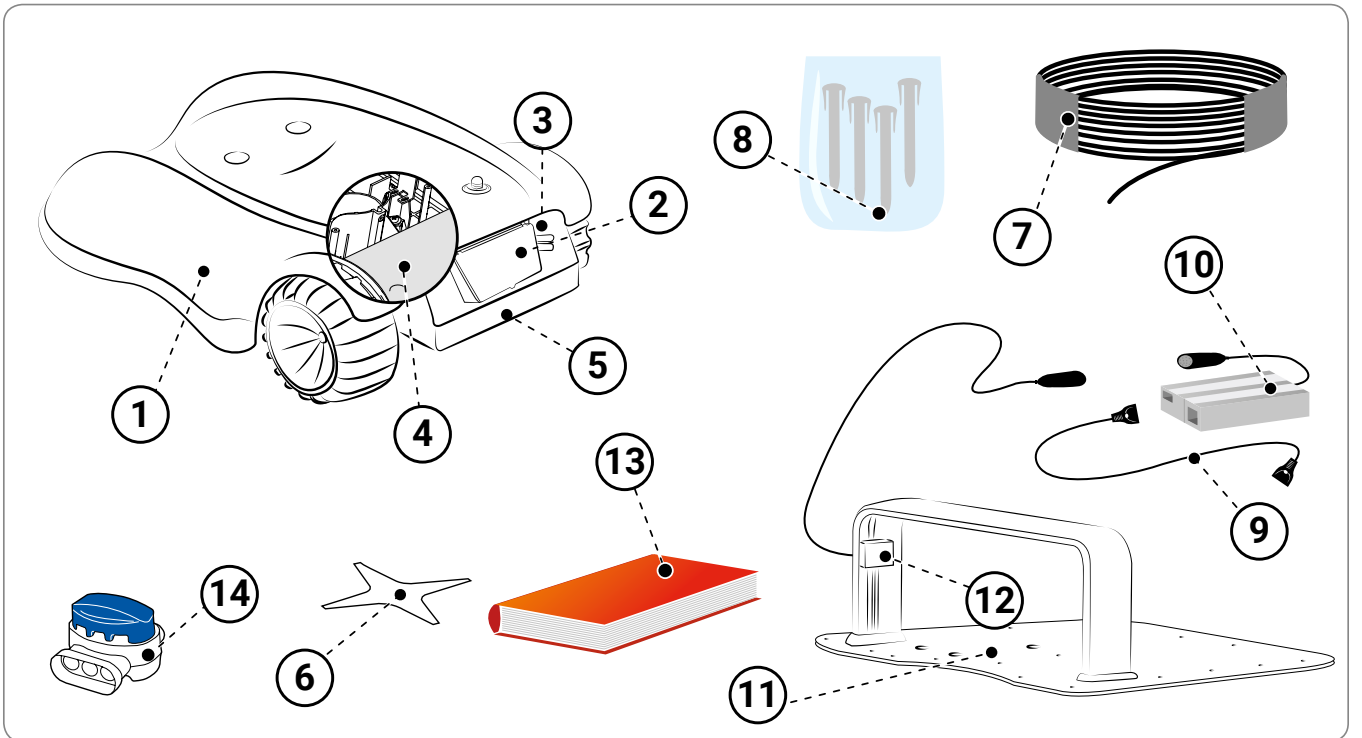
Robotun biçebileceği maksimum alan, aşağıdaki bir dizi faktöre bağlıdır:

- Robotun modeli ve üzerindeki batarya kapasitesi;
- Alanın özellikleri (düz olmayan kenarlar, bozuk yüzeyler, bölünmüş alanlar, vb.);
- Çim özellikleri (çim türü ve yüksekliği, nem oranı vb.);
- Bıçağın durumu (keskinlik seviyesi, temizliği, vb.);



ANA PARÇALAR

MODEL		8400BA0	8400DE0
Versiyon		A	A
①	Robot	✓	✓
②	Klavye komutları	✓	✓
③	Yağmur sensörü	✓	✓
④	Batarya	✓	✓
⑤	Tutamaç	✓	✓
⑥	Bıçak	✓	✓
⑦	Sınır teli bobini	0	0
⑧	Çiviler	100	100
⑨	Güç kaynağı ünitesi için güç kablosu	✓	✓
⑩	Güç kaynağı ünitesi	✓	✓
⑪	Şarj istasyonu	✓	✓
⑫	Transmitter	✓	✓
⑬	Kullanım kılavuzu	✓	✓
⑭	Kablo ekleme aparatı	-	-



TR

Ekipman uygun şekilde paketlenmiş olarak teslim edilir. Ambalajı açarken, malzemeleri dikkatlice çıkarın ve bütünlüğünü kontrol edin.



Uyarı – Dikkat

Plastik ambalajları ve plastik kapları bebeklerden ve çocuklardan uzak tutun: boğulma riski!



Önemli

Ambalaj malzemelerini ileride kullanmak üzere saklayın.

SİSTEM KURULUMUNUN PLANLANMASI

Robotun kurulumu zor değildir, ancak şarj istasyonunu, güç kaynağı ünitesini kurmak ve sınır telini döşemek için en doğru yeri bulmak ön planlama gerektirir.

- Şarj istasyonu, çim üzerinde, tercihen çimin diğer alanlarına kolayca erişilebilen en geniş alanına yerleştirilmelidir. Şarj istasyonunun kurulu olduğu alan "Birincil Alan" olarak tanımlanır."



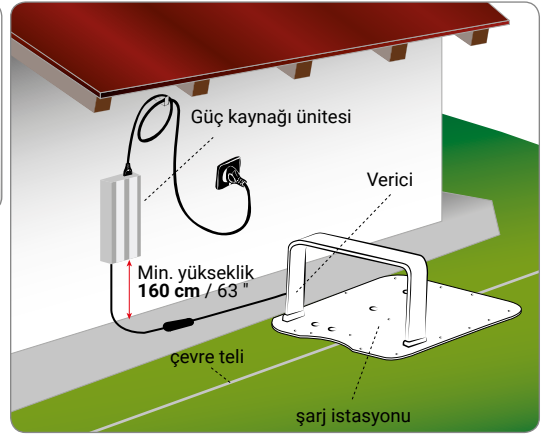
Uyarı - Dikkat

Güç kaynağı ünitesini çocukların ulaşamayacağı bir yere yerleştirin. Örneğin, 160 cm'nin (63") üzerindeki bir yüksekliğe.



Uyarı - Dikkat

Güç kaynağına yalnızca yetkin kişilerin erişebildiğinden emin olun.



Uyarı - Dikkat

Elektrik bağlantısının yapılabilmesi için, kurulum alanının yakınında bir elektrik kaynağı bulunması gerekir. Şebeke elektriği ile olan bağlantının yürürlükteki yasalara uygun olduğundan emin olun. Tam güvenlik için, güç kaynağı ünitesine bağlı elektrik sisteminin iyi işleyen bir topraklama sistemine sahip olduğundan emin olun. Besleme devresi, açma akımı 30 ma'dan fazla olmayan bir kaçak akım rölesi (KAR) ile korunmalıdır.

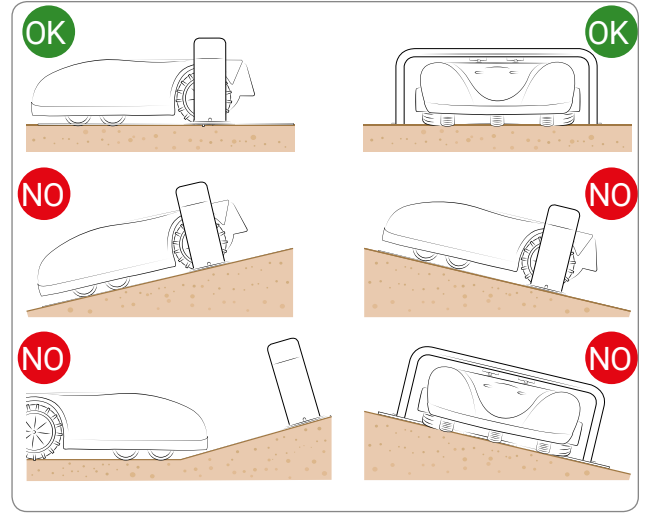


Önemli

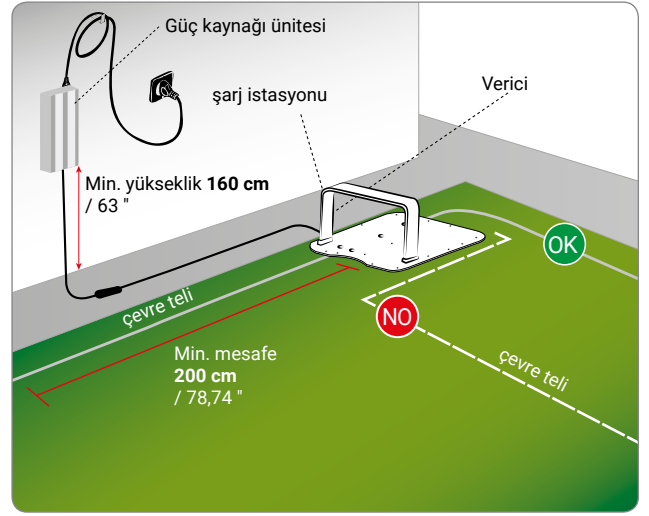
Şarj ünitesinin ve diğer elektronik komponentlerin muhafazası için yeterli bir hava sirkülasyonuna sahip, kilitli bir kabin içine yerleştirilmesi önerilir.

- Robot, çalışma döngüsünün sonunda şarj istasyonunu kolaylıkla bulabilir olmalıdır; bu yeni çalışma döngüsü ve diğer alanlara ulaşmak için başlangıç noktası ve ikincil alanlar için referans noktası olacaktır.
- Şarj istasyonunu aşağıdaki kurallara göre konumlandırın:
 - Zemin hizasında;
 - İyi drenajlı, düz ve sağlam bir zeminde;
 - Tercihen çim alanın en geniş kısmında;
 - Sulama sisteminin varlığı durumunda, sprinklerin şarj istasyonunun içine yönlendirilmediği konumda;
 - Şarj istasyonunun girişinde robotun, yukarıdaki görseldeki gibi sınır telini saat yönünde takip ederek girebileceği; şekilde konumlandırılmış,
 - Şarj ünitesine 200 cm. boş alan bırakılmış halde;
 - Şarj ünitesi sinyali etkileyebilecek metal çitlerden ve ya barlardan uzak bir alanda konumlandırılmalıdır. Alan içerisinde metal çit veya barın varlığı durumunda şarj istasyonunu çim alanın başka bir bölgesinde ya da metal bar ile yeterli mesafede konumlandırılmalıdır. Daha fazla bilgi için lütfen Teknik Servis Merkezine veya yetkili bir satıcıya başvurun.İ
- Şarj istasyonu zemine iyice sabitlenmelidir. Şarj istasyonu girişi ile zemin arasında kot farkını engellemek amacıyla şarj istasyonunun girişine bir parça yapay çim yerleştirilebilir. Alternatif olarak şarj istasyonu kurulacak alandaki çimi kaldırarak şarj istasyonu ile birlikte çimi tekrar yerleştirebilirsiniz.
- Şarj istasyonu, güç ünitesine şarj istasyonundan çıkıp biçme alanını dışına çıkan bir kablo aracılığıyla bağlanmalıdır.

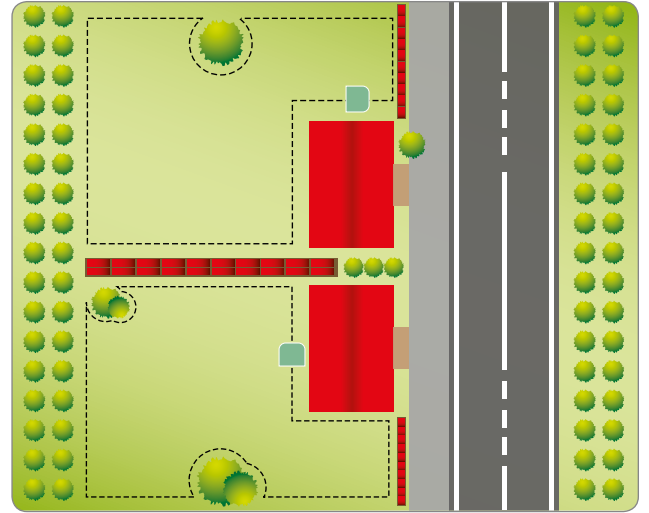
- Güç kaynağını aşağıdaki kurallara göre konumlandırılmalıdır:
 - iyi havalandırılan, meteorolojik etkenler ve doğrudan güneş ışığından korunmuş;
 - tercihen evinizin içinde, bir garajda veya kulübede;
 - açık havada konumlandırıldığında, robot doğrudan güneş ışığına ve suya maruz bırakılmamalıdır. Bu nedenle hava sirkülasyonuna sahip bir kutunun içinde korunmalıdır. Toprak veya nemli ortamlarla doğrudan temas halinde konumlandırmayın;
 - çim alanın içine değil dışına yerleştirin;
 - şarj istasyonundan güç kaynağı ünitesine giden fazla kabloyu gerdirin. Kabloyu kısaltmayın veya uzatmayın.



- Şarj ünitesine gelen tel, şarj ünitesi öncesinde 200 cm. boyunca düz olmalıdır. Robotun doğru şekilde şarj istasyonuna tekrar yerleşebilmesi için şarj istasyonundan çıkan tel şarj ünitesinden uzaklaştırılarak döşenmelidir



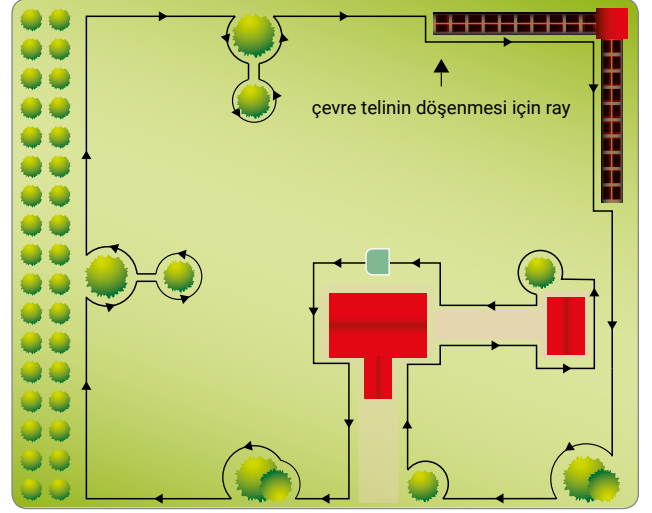
Robot, aynı veya farklı bir üreticiye ait robotun çalışma alanının yakınına kurulmuşsa, kurulum esnasında robotun verici ve alıcı frekansı, robotların frekanslarının birbirine karışmaması için değiştirilmelidir. Bunu yapabilmek için, en yakın müşteri hizmetleri merkezine başvurun.



SINIR TELİNİN KURULUMU

Sınır telinin kurulumuna başlamadan önce, çim alanın tüm yüzeyini kontrol etmek gerekir. Robotun düzgün çalışmasını sağlamak için sınır telinin döşenmesi esnasında çim alanda gerekli düzenlemeleri yapın.

1. "ŞARJ İSTASYONUNA YENİDEN GİRİŞ YÖNTEMİ" bölümünde açıklanan talimatlara göre şarj istasyonuna geri dönmek için en iyi yöntemi değerlendirin.
2. Çalışma alanlarının hazırlanması ve tanımlanması.
3. Sınır telinin kurulumu
4. Güç ünitesi ve şarj istasyonun kurulumu: Sınır telinin döşenmesi saat yönünde, çiçek yataklarının etrafındaki dönüş şeklinde gösterilen şekilde saat yönünün tersi yönde yapılmalıdır.

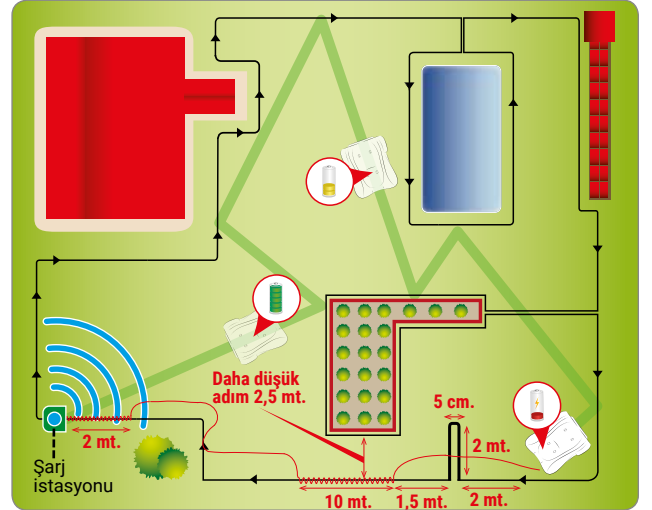


ŞARJ İSTASYONUNA YENİDEN GİRİŞ YÖNTEMİ

Robot, "Ayarlar – Şarj istasyonu " menüsünün altındaki ayarlara bağlı olarak şarj istasyonuna iki farklı şekilde geri dönebilir. "On the wire" yöntemini yalnızca bahçenin içinde ve sınır telinin yakınında (1 metre içinde) çok sayıda engel olduğunda kullanın. Diğer tüm durumlarda, şarj istasyonuna en hızlı dönüş için "V-Meter" yöntemini kullanmanız tavsiye edilir

"Follow wire". Bu yöntem ile robot şarj istasyonuna dönüş yolculuğunu bir teker sınır telinin içinde diğeri ise sınır telinin dışında olacak şekilde konumlandırarak gerçekleştirir. Bu yöntem aktif edildiğinde aşağıda açıklandığı gibi "Recall on Wire" fonksiyonu için kurulum yapmaya gerek yoktur.

"V-Meter". Bu yöntemle şarj istasyonuna giriş ayarlandığında, robot sınır teli ile arasına bir kaç cm. ile 1 metre arasında mesafe bırakarak sınır teli boyunca ilerler. Şarj istasyonuna doğru bir şekilde giriş yapabilmesi amacıyla sınır teli üzerinde kendini doğru yönlendirebilmek için şarj istasyonundan gelen sinyali algılayıncaya kadar sınır teline dokunuşlar yapar.



Dar geçitlerin varlığı halinde tel, "Recall on the Wire" adı verilen özel bir yöntemle konumlandırılmalıdır. Bir "Recall" uygulaması algılandığında, robot sınır telini düşük hızda ve yaklaşık 10 metre (33 ft) daha hassas bir şekilde takip edecektir. Daha sonra şarj istasyonu ile karşılaşmazsa, "V-Meter" moduna geri dönecektir.

"Recall" uygulaması için aşağıdaki açıklamaları takip etmelisiniz:

- "Recall" sınır telinden iki adet iki metrelik uzun kenar ve bir adet 5cm.'lik kısa kenarlı üç kenarlı girinti yaparak oluşturulur.
- "Recall", herhangi bir dar geçidin 1m. önünde konumlandırılmalıdır.
- "Recall", "Hızlı Geri Dönüş" öncesinde konumlandırılmalıdır.

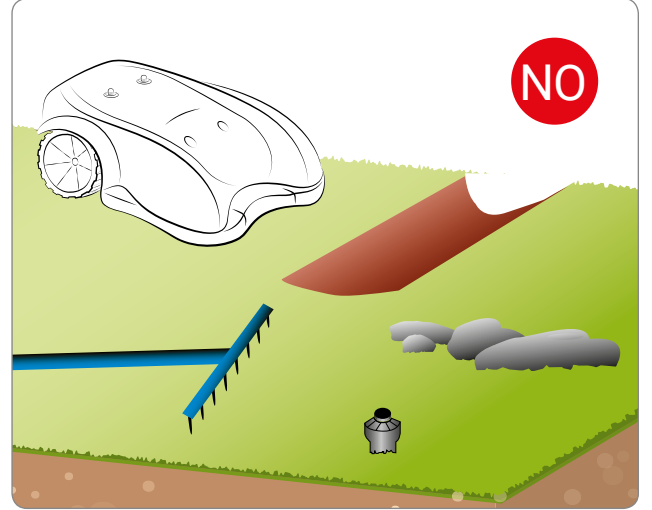
Not: Robot, yeterli süre geçmesine rağmen şarj istasyonunu bulamazsa, "Follow Wire" modunda sınır telini takip edecektir.

Bıçilecek alanın hazırlanması

1. Bıçilecek alanın düz olduğundan, delik, taş ya da başka engeller içermediğinden emin olun. Gerekliğinde, çukurları doldurarak ve engelleri kaldırarak alanı hazırlayın. Engeller kaldırılamıyorsa, sınır teli ile bu engelleri işaretleyin.
2. Robot, üzerindeki aksesuarlara bağlı olarak, tekerleğin kayma riski olmadan, düzenli ve kuru bir çalışma alanının içindeki maksimum %45 eğimde çalışabilir. (metre başına 45 cm. uzunluk) Diğer koşullarda maksimum eğimin %35 olduğu kabul edilmelidir.

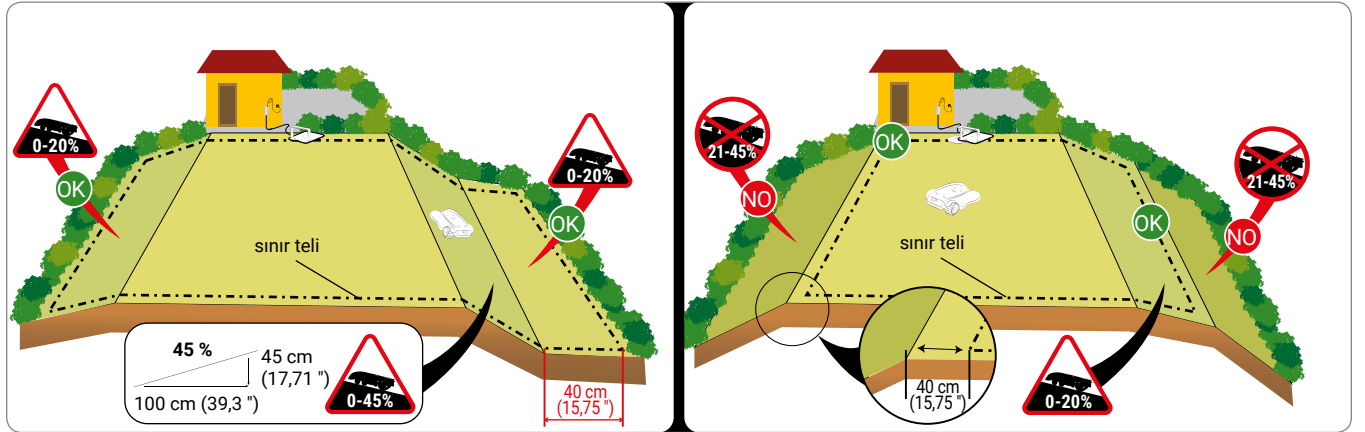
Şarj istasyonuna dönüşte daha fazla tutunma ihtiyacı düşünüldüğünde sınır hattında maksimum eğim %20 olmalıdır. Çim alanın durumu dikkatle kontrol edilmeli ve limitler göz önünde bulundurulmalıdır. Sınır telinin içinde ve dışında 35cm.'i aşan mesafelerde eğim olmamalıdır. Eğer bu açıklamalara uyulmazsa robotun, eğimli alanlarda çalışırken teli algıladığında tekerlerinin kaymasına ve çalışma alanını terk etmesine sebep olabilir.

Belirtilen limitlere yakın eğimler üzerinde engeller varsa, engelin üst hizasının en az 35 cm. yakınında yüzey düzleştirilerek eğim düşürülmelidir.



Önemli

İzin verileden daha fazla eğime sahip alanlar robotla bıçilemez. Bu nedenle, çevre telini eğimin önüne yerleştirerek bıçilecek alanın dışında kalmasını sağlayın.



Çalışma alanının sınırını işaretleme

3. Tüm çim yüzeyini kontrol edin ve aşağıda açıklanan kurallara göre ayrı çalışma alanı oluşturmanın gerekli olup olmadığını değerlendirin. Sınır teli kurulumunu yapmadan önce bu prosedürü kolaylaştırmak için telin kurulumunun yapılacağı tüm güzergahı kontrol edin. Şekil, sınır teli kurulum güzergahı şemasını içeren bir alanı göstermektedir.

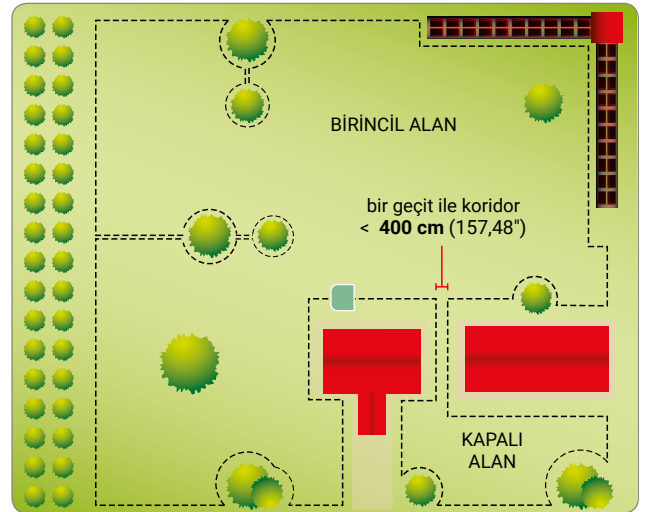
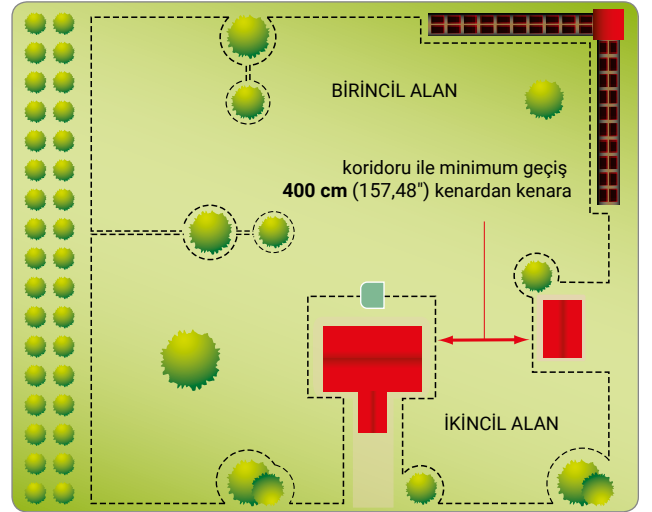
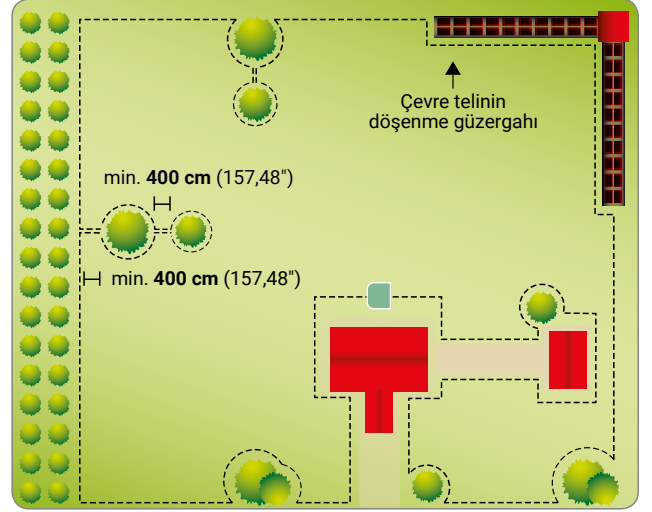
Kurulum sırasında varsa ikincil alanları belirleyin. İkincil alan, robotun normal hareketleri ile ulaşması zor bir koridorla birincil alana bağlanan çim alanın bir parçasıdır. Alana izin verilenden daha fazla bir yükselti veya alçaltı olmadan ulaşılabilir olmalıdır. Bir bölgenin "ikincil alan" olarak tanımlanıp tanımlanmayacağı aynı zamanda birincil alanın boyutuna da bağlıdır. Birincil alan büyüdükçe, dar geçitlere ulaşmak daha da zorlaşacaktır. Genel olarak, **400 cm (157,48")** dar bir koridora sahip olan alanlar ikincil bir alan olarak kabul edilir. Biçilebilecek ikincil alanların sayısı modelin özelliklerine bağlıdır. (Bkz. "Teknik Özellikler").

İzin verilen minimum koridor genişliği **400 cm (157,48")** olmalıdır. Sınır teli, çim alanın dışındaki herhangi bir nesneden (aşağıda belirtildiği şekilde) belli bir mesafe bırakılarak yerleştirilmelidir; Bu nedenle, her iki tarafta bir duvar veya çit varsa, geçiş için gerekli alan **480 cm (188,98")** olmalıdır.

Eğer koridor çok uzunsa genişlik **400 cm (157,48")**'den daha fazla olmalıdır.

Programlama esnasında, ikincil alana ulaşmak için gerekli kablo miktarının dikkate alınması için alanın boyutunun ve alana en hızlı ulaşma yönünün belirlenmesi gerekmektedir. (saat yönünde veya saat yönünün tersinde)

Yukarıda belirtilen minimum gereksinimler karşılanmazsa;örneğin alanlar arası geçişte önerilen maksimum eğimden daha yüksek bir eğim mevcutsa veya **400 cm (157,48")** daha dar bir koridor varsa, bu alan "Kapalı Alan" olarak kabul edilir. "Kapalı Alan"ı tanımlamak için giren ve çıkan sınır telini maksimum 1 cm (0,40 ") mesafede aynı güzergahta yerleştirin. Bu durumda robot alana otonom olarak ulaşamaz ve "Kapalı alanların yönetimi" bölümünde belirtilen şekilde biçilmelidir. Kapalı alanların da bilecek olması robot tarafından otonom olarak biçilebilecek m²'yi azaltır."Kapalı Alanlar" ile biçilecek alan robotun otonom olarak biçilebileceği alandan düşülmelidir.

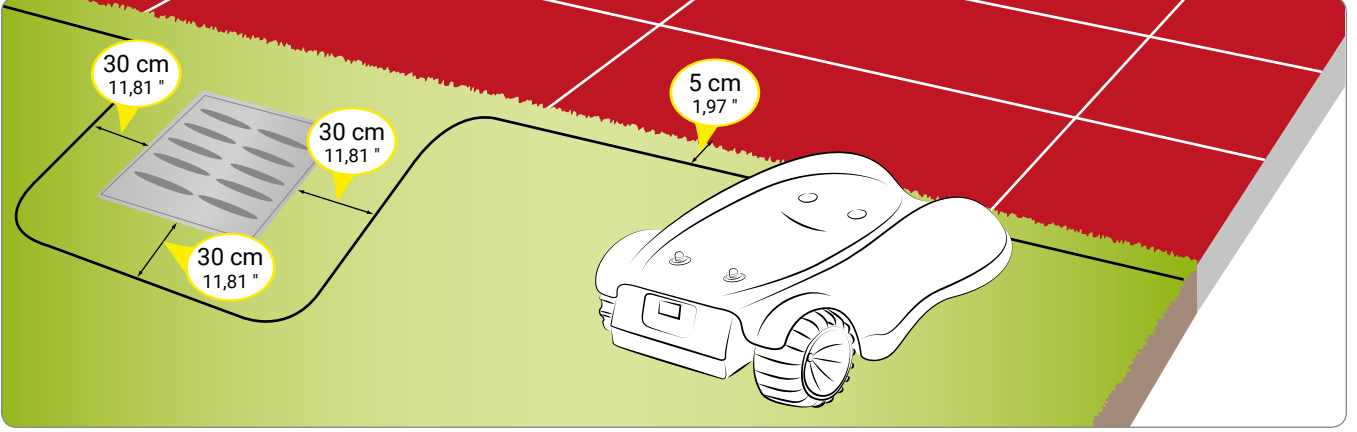


4. Çalışma alanı içerisinde çimle aynı seviyede kaldırım veya araç yolu mevcut ise teli kaldırımla arasında 5 cm. (1.96 ") kalacak şekilde döşeyin. Robot, hafifçe çim alını dışına çıkar ve bütün çim biçilir. Kaldırım metalden yapılmışsa veya metal bir gider, duş zeminini, elektrik kabloları varsa robotun arıza vermesini ve kablo sorunlarını önlemek için sınır telini metal objelerden en az 30cm. mesafede döşeyin.

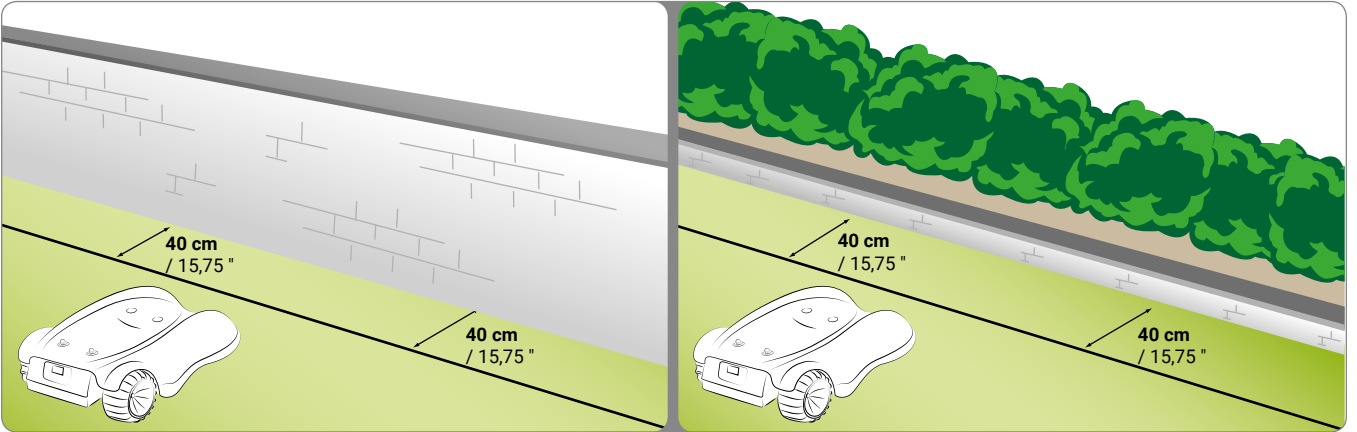


Önemli

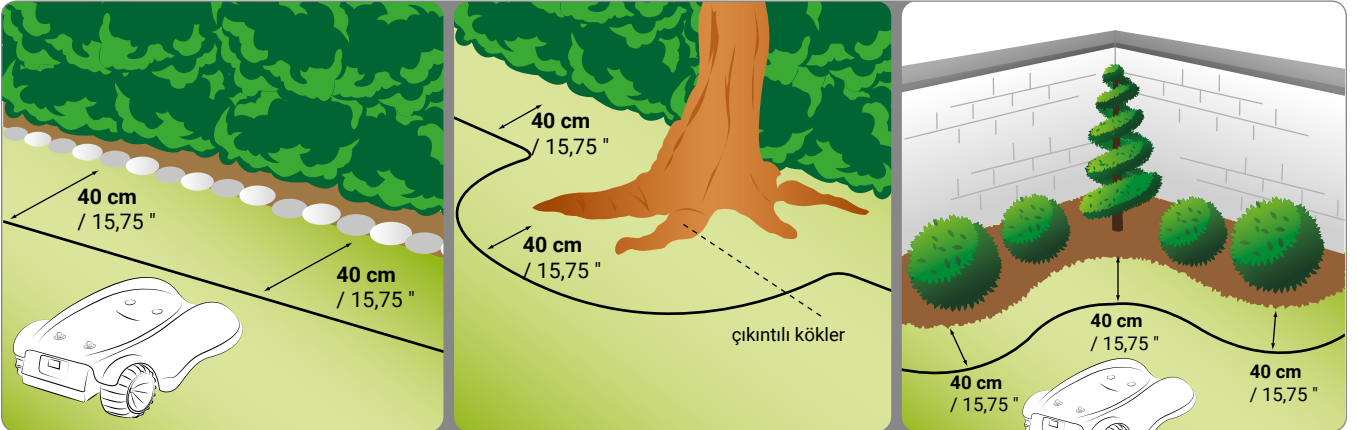
Görselede, çalışma alanının sınır telinin içindeki ve üzerinde bulunabilecek elemanların örneği ve sınır telinin doğru döşenmesi için gerekli mesafeler görülmektedir. Sınır telinin sinyalinin karışmasını engellemek için demir veya diğer metallerden oluşan nesnelere (gider, elektrik bağlantıları, vs.) sınırlarını işaretleyin.



Çalışma alanının içinde veya dışında kaldırım, duvar gibi bir engel varsa, sınır telini engelden en az 40 cm (15,75 ") mesafede döşeyin. Robotun engeli çarpmasını istemiyorsanız, sınır teli ile engel arasındaki mesafeye arttırın; sınır telini engelden en az 50 cm (19,70 ") uzağa yerleştirin. Sınıra yakın veya belirlenen alanın dışında bulunan çimler bir kenar kesici veya çalı tırpanı ile biçilebilir.



Çalışma alanının içinde veya dışında bir çiçeklik, çit, çıkıntılı kökleri olan bitkiler, 2-3 cm'lik küçük çukur veya 2-3 cm'lik küçük yükselti varsa, robotun veya engelin zarar görmesini önlemek için sınır telini engelden en az 40 cm (15,75 ") uzağa döşeyin. Sınıra yakın veya belirlenen alanın dışında bulunan çimler bir kenar kesici veya çalı tırpanı ile biçilebilir.

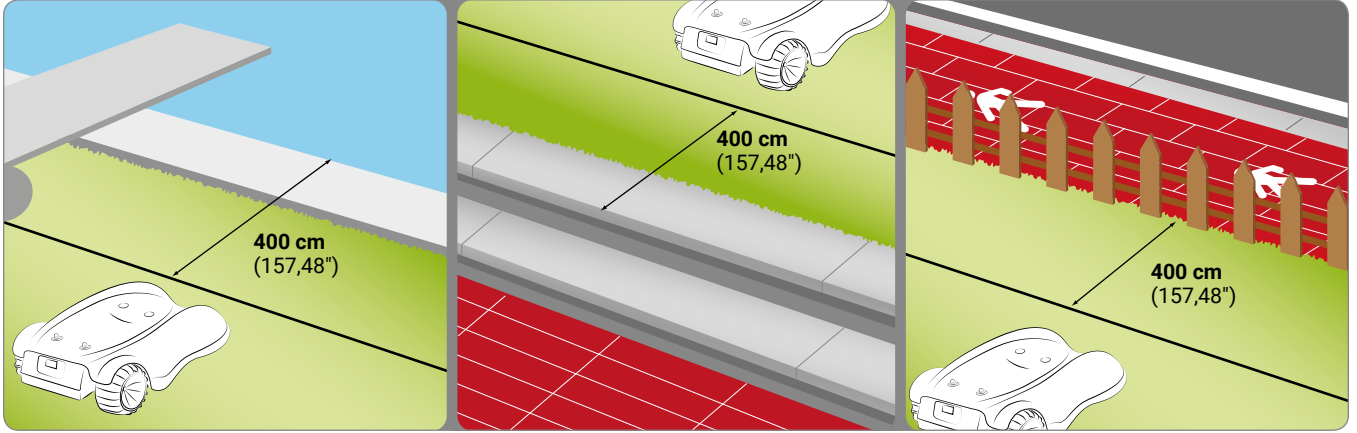


Çalışma alanının içinde veya dışında bir çit veya duvar ile sınırlanmamış bir havuz, gölet, yarık, çukur, yükselti veya kullanıma açık yollar varsa, sınır telini kenardan en az **400 cm (157,48")** mesafede döşeyin. Sınır telini çalışma alanının kenarına mümkün olduğunca yakın döşeyebilmek için bitişik kamusal alanlara geçişi engelleyen bir çit döşemenizi veya diğer durumlarda en az 15 cm'lik bir engel oluşturmanızı öneriyoruz. Bu sınır telinin daha önceki paragraflarda açıklanan mesafelerde döşeyebilmenize imkan tanır.



Önemli

Kusursuz kurulum ve robotun uygun işleyişini garanti etmek için kitapçıkta belirtilen mesafe ve eğim talimatlarını dikkatlice takip edin. Eğim ve kaygan zemin varlığı halinde mesafe en az 30 cm' e (11,81 ") çıkarın.



Çalışma alanının içinde keskin kenarları olmayan ağaçlar, çalılar veya direkler gibi darbelerle dayanıklı engellerin sınırlandırılmasına gerek yoktur. Robot engele çarpar ve yön değiştirir. Robotun engellere çarpmamasını, veya çalışmasını güvenli ve sessiz olarak sürdürmesini istiyorsanız tüm sabit engellerin sınırlandırılması gerekir. Kesme bıçağını ve engellerin kendisini korumak için hafif eğim oluşturan saksılar, taşlar veya çıkıntılı kökleri olan ağaçlar gibi engeller sınırlandırılmalıdır. Engeli sınırlamak için sınır telinin engele en yakın dış kısmından başlayarak teli engele kadar ulaştırın, etrafında dönün ve engele ulaşırken izlediğiniz yolu izleyerek, önceki paragraflarda açıklanan doğru mesafeleri dikkate alarak teli döşeyin. Giden teli ve gelen teli aynı kanaldan geçecek şekilde üst üste bindirin, bu robotun sınır telini geçmesine izin verecektir.

Robotun uygun işleyişi için, üst üste dönecek olan kabloların kolayca hareket edebilmesine imkan verecek şekilde **400 cm (157,48")** üzerinde uzunluğa sahip olmalıdır.



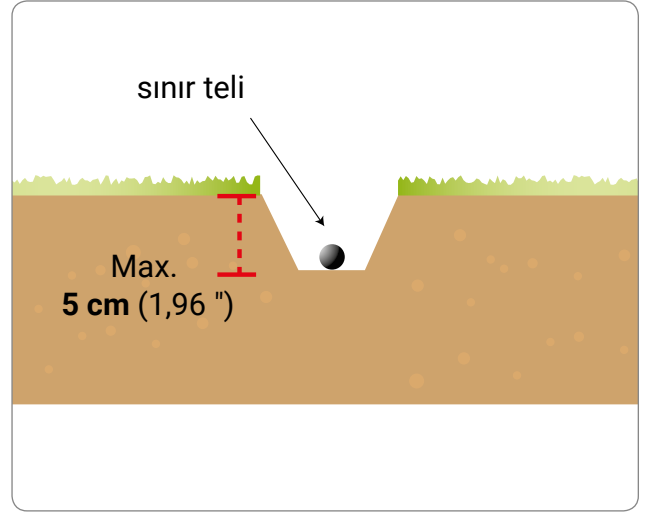
SINIR TELİNİN DÖŞENMESİ

Sınır teli toprağa gömülebilir veya toprak üstüne serilebilir. Eğer bir kablo döşeme makinesine sahipseniz, yüksek koruma için teli toprağa gömmeniz daha uygundur. Diğer durumlarda, teli aşağıda açıklandığı şekilde çiviler yardımı ile döşeyin.



Önemli

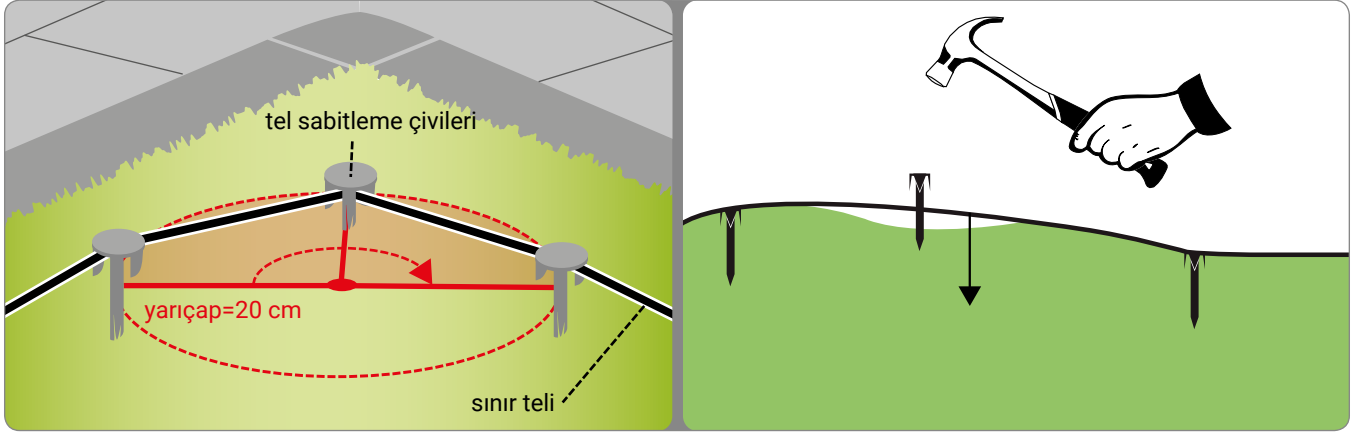
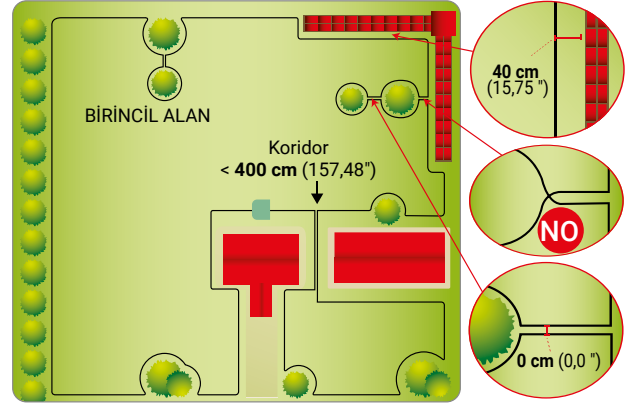
Şarj ünitesinin kurulu olduğu yerden itibaren sınır telini döşemeye başlayın. Son aşamada şarj ünitesine yapılacak kablo bağlantısı esnasında ihtiyaç olabileceği için birkaç metre fazladan kablo bırakmanızı tavsiye ederiz.



Toprak altı kurulum

Sınır telinin döşeneceği yüzeylerdeki çimleri mümkün olduğu kadar kısa biçin. Bu sınır telinin zeminle temas halinde döşenmesini kolaylaştıracak ve robotun telin izolasyonuna zarar vermesini engelleyecektir.

1. Teli tüm sınır boyunca saat yönünde konumlandırın ve her bir çivi arasında maksimum 100 cm (39,37 inç) mesafe olduğundan emin olarak mevcut çivilerle sabitleyin. Tel, çim ile kaplanana kadar robot tarafından zarar görmesini önlemek için toprakla temas halinde olmalıdır.
 - Sınır teli kurulumu yapılırken, çiçek yatağı, ağaç gibi nesnelerin etrafına sınır teli saat yönünün tersinde döşenmelidir.
 - Köşelerdeki dönüşleri 20 cm yarıçapında bir eğrilik vererek, kabloları üst üste bindirmeden gerçekleştirin.



Toprak altı kurulum

1. Toprağa bir oluk kazın. (yaklaşık olarak 2-3 cm ya da 0.787-1.181 " derinliğinde).
2. Kabloyu sınır boyunca birkaç santimetre derinlikte saat yönünde konumlandırın. Kabloyu 5cm'den daha aşağıya konumlandırmayın aksi takdirde sinyal yoğunluğunda kayıp yaşanır. Robotun çalışması olumsuz etkilenir.
3. Bazı durumlarda her ne kadar tel toprak altına yerleştirilse dahi çiviler aracılığıyla sabitlenmesi gerekebilir.
4. Tüm teli toprakla örtün ve zeminde gergin kaldığından emin olun.

Sınır telinde ek yapılması

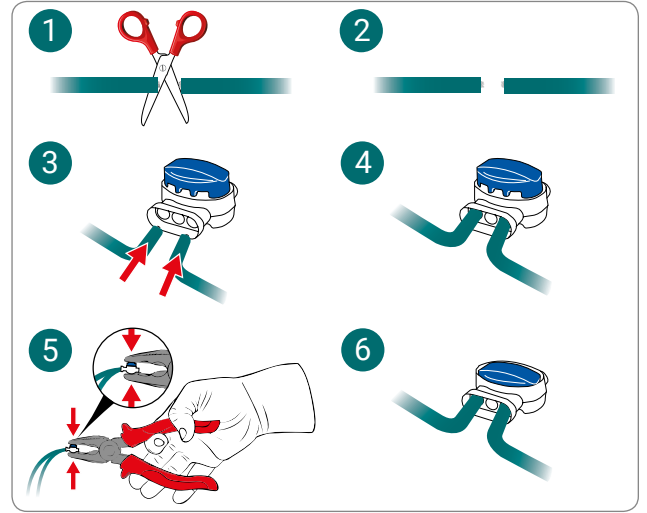
Ek yapılmak istenen telin her iki ucunu izoleleri sıyrımadan konnektörün bağlantı yerlerine tam olarak yerleştirin.

Tel konnektöre tam olarak yerleştirildiğinde konnektörün üst tarafından tellerin görülebilir olması gerekmektedir. Sonrasında konnektöreün üstünde yer alan sıkıştırma butonuna bir pense aracılığıyla basın. Tam olarak bastığınızdan emin olun.



Önemli

- Güvenli bir bağlantı için orjinal konnektörleri kullanın.
- Elektrik bandı ya da diğer izolasyon malzemelerinin bu işlemde kullanılması uygun değildir. Toprak altının nemli olması sebebiyle bağlantı korozyona uğrayabilir ve sinyalde problemler yaşanabilir.



ŞARJ İSTASYONUNUN VE GÜÇ KAYNAĞI ÜNİTESİNİN KURULUMU



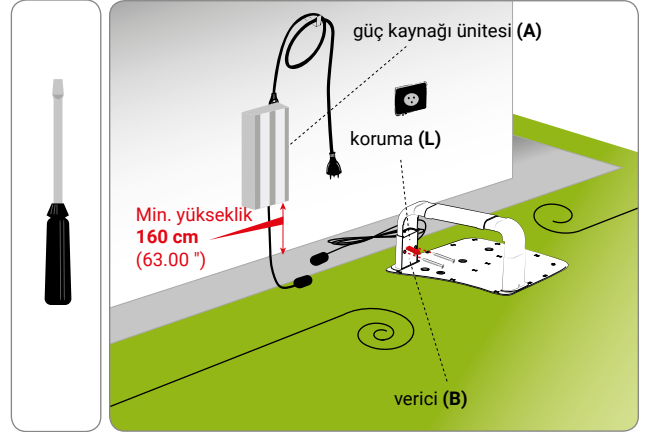
Uyarı – Dikkat

Herhangi bir işleme başlamadan önce robotun elektrik bağlantısını kesin.

Güç ünitesini çocukların erişemeyeceği bir yerde konumlandırın. Örneğin yerden 160cm. yükseklikte.

Güç ünitesinin kablosunu kısaltmayın ya da ek yapmayın. Resimde görülen şekilde 8 formu verin.

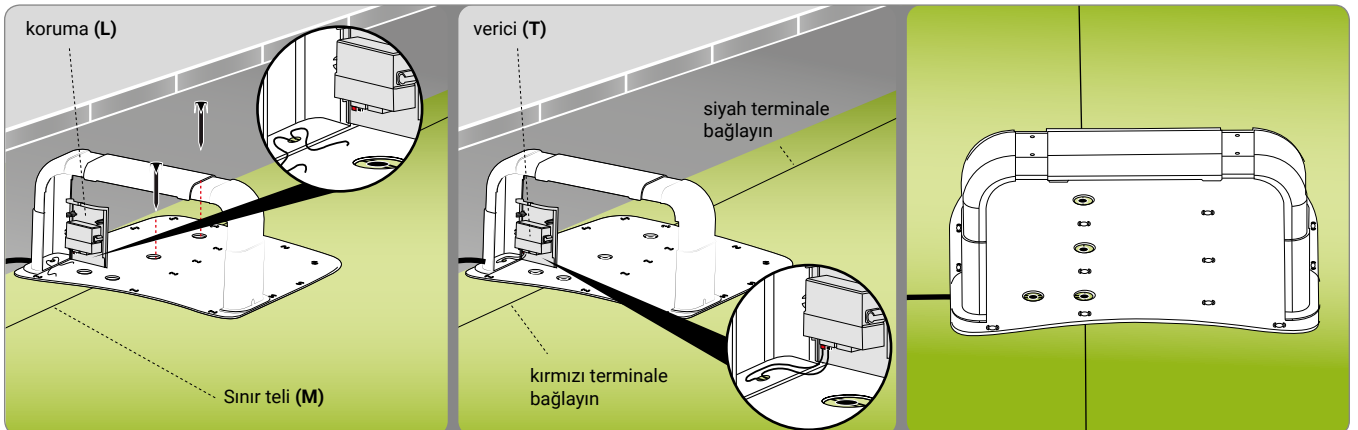
Sınır hattı için kullanılan kablonun döşenmiş uzunluğu 50m'den az olamaz, daha fazla bilgi için servis sağlayıcınızla iletişime geçin.



1. Şarj istasyonunun koruma kapağını sökün (L).
2. Şarj istasyonunu önceden tanımlanmış alana yerleştirin.
3. Sınır telini, şarj istasyonundaki kılavuz boyunca yerleştirin. Konnektörlerden itibaren yaklaşık 5 cm fazla sınır teli bırakın.(M)
4. İstasyonun ön tarafından gelen teli vericinin kırmızı terminaline bağlayın (T). Şarj ünitesinden çıkan teli siyah terminaline bağlayın.

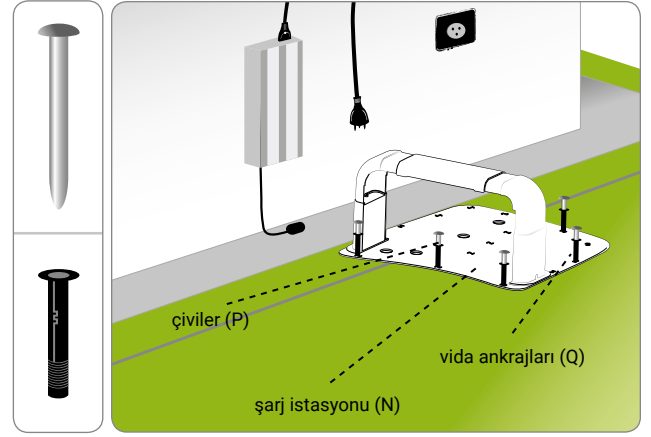


Terminallere yalnızca orjinal sınır teli bağlanmalıdır.

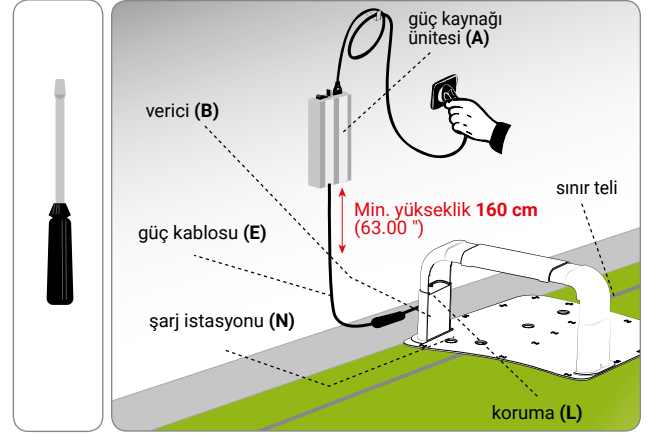


TR

5. Şarj istasyonunu(N) çiviler (P) yardımıyla zemine sabitleyin. Gerekli ise, şarj istasyonunu vidalı ankrajlarla sabitleyin (Q).



6. Güç ünitesinin kurulumunu yapın (A).
7. Şarj istasyonunun (N) güç kablosunu (E) güç kaynağı ünitesine (A) bağlayın.
8. Güç kaynağı ünitesinin (A) fişini elektrik prizine takın.
9. Vericinin LED'i yanıp sönüyorsa, bağlantı doğrudur. Aksi takdirde, anormalliği bulun (bkz. "Sorun Giderme Kılavuzu").
10. Korumayı (L) değiştirin.



AYARLAMALAR

AYARLAMA ÖNERİLERİ



Önemli

Kullanıcı, herhangi bir ayarlamayı bu kılavuzda açıklanan prosedürlere göre yapmalıdır. Bu kılavuzda açıkça belirtilmeyen herhangi bir ayarlama yapmayın. Bu kılavuzda açıkça belirtilmeyen özel ayarlamalar, yalnızca Üreticinin yetkili servis merkezindeki personel tarafından yapılmalıdır.

KESİM YÜKSEKLİĞİNİN AYARLANMASI

İlk kullanımda, istenen kesme yüksekliğini ayarlayın.

Kesme yüksekliği, "KULLANIM VE İŞLEYİŞ" bölümünde açıklanan kullanıcı menüsü aracılığıyla ayarlanır.



Önemli

Robotu, kesme bıçağının ayarlanan yüksekliğinden 1 cm (0,40 ") fazla yüksekliğe sahip olan çimleri biçmek için kullanmayın. İdeal yüksekliğe ulaşılan kadar yüksekliğin 1-2 günde bir en az 1 cm (0,40 ") azaltılması önerilir.



Önemli

- Robotu ilk kez kullanırken, kılavuzun tamamını dikkatlice okuyun ve özellikle güvenlik önerilerini tam olarak anladığınızdan emin olun.
- Robotu yalnızca Üretici tarafından açıklandığı şekilde amaçlanan amacı için kullanın ve farklı çalışma performansları elde etmek için cihaz üzerinde herhangi bir değişiklik yapmayın.
- Robotu ve çevre birimlerini kötü hava koşullarında, özellikle yıldırım riski olduğunda kullanmayın.

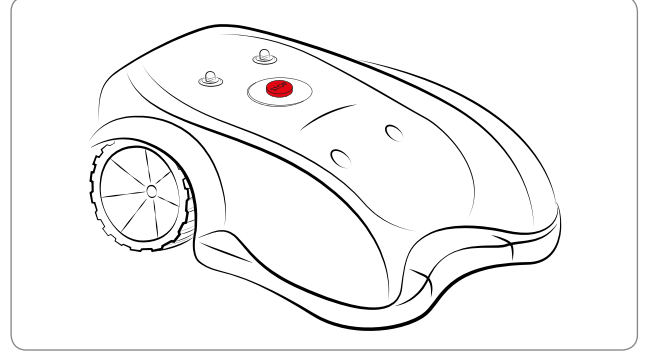
KONTROL PANELİ VE MENÜYE GENEL BAKIŞ

Görselde, makinedeki kontrol butonlarının konumu ve işlevi gösterilmektedir.



STOP.

Robotik biçme makinesini güvenli bir şekilde durdurmak için basın. Sadece yakın tehlike durumunda ve robot üzerinde bakım yapmak için kullanın.



Bu ekranın sağ tarafında bulunur ve robotu açmanızı veya kapatmanızı sağlar. (A)



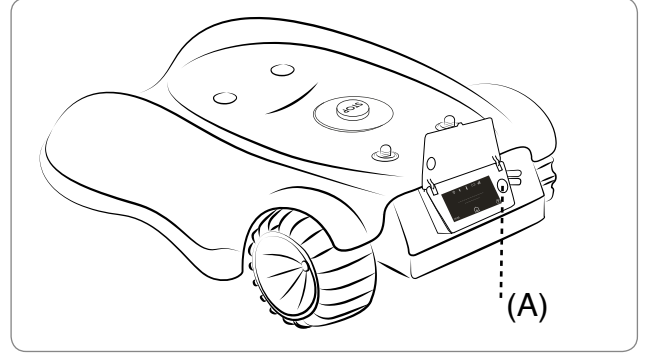
GPS alıcısının durumunu gösterir.



Bluetooth alıcısının durumunu gösterir.



Veri iletimi için GPRS alıcısının durumunu gösterir.



Batarya şarj seviyesini gösterir.



Robot bilgileri. Robotun sürümü ve çalışma süreleri hakkındaki bilgileri gösterir.



Ana Sayfa. Kullanıcı menüsüne erişir.



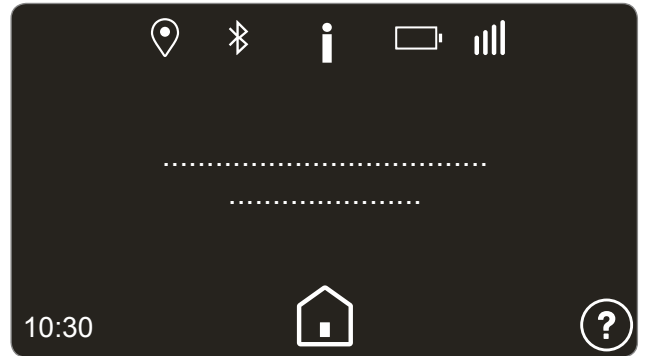
Çevrimiçi yardım: ekranda bulunan işlevlerin kısa bir açıklamasını gösterir.



Önceki menüye geri döner.



İşlemi onaylar.



Robot şarj istasyonunda



"Çalıştırma"

Çalışma döngüsünün hemen başlatılması. Robot şarj olurken çalışma alanını ve şarj istasyonuna yeniden giriş zamanını seçebilirsiniz.



Robotun anında çalışmasını sağlar.



Şarj istasyonuna yeniden giriş için çalışma alanının ve zamanın ayarlanmasını sağlar.



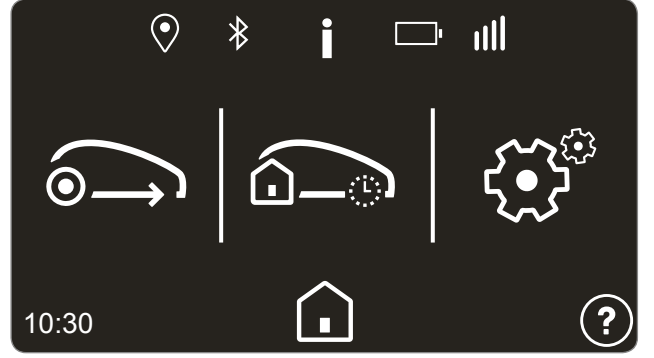
"Durduma"

Robot otomatik programlamayı askıya alır. Otomatik döngüyü yeniden başlatmak için haftanın belli bir gününü seçebilirsiniz. Çalışmayı bir haftadan daha uzun süre askıya almak için robotu kapatın.



"Ayarlar"

Robotun programlanmasını sağlar. "Menü Ayarları - Programlama Modu" bölümüne bakın.



Robot bahçede



"Yeniden Giriş"

Hemen şarj istasyonuna geri döner.



Şarj istasyonuna geri döner ve programlamaya göre bir sonraki çalışma döngüsüne devam eder.



Şarj istasyonuna geri döner ve seçilen haftanın gün ve saatine kadar orada kalır.



"Çalışma"

Özel çalışma fonksiyonlarını seçmenizi sağlar



İşe devam eder.



Belirlenen bir zamana kadar seçilen bir alanda çalışır.



Kapalı bir alanda çalışır.



Belirli bir alanın dışında kalır. Robot belirli bir yarıçap içine girmez. (GPS alıcısı bulunan modellerde mevcuttur).

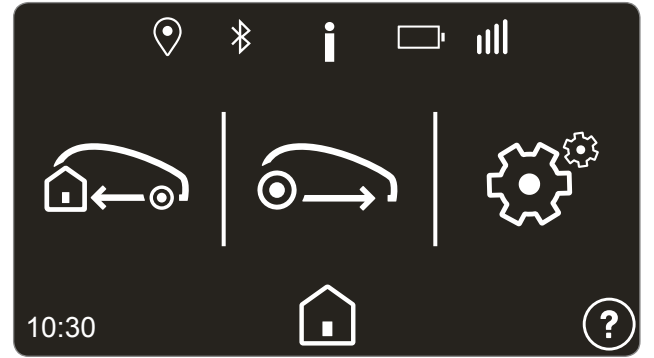


Robotun bulunduğu alanda biçme işlemini optimize etmek için spiral bir düzende hareket eder.



"Ayarlar"

Robotun programlanmasını sağlar. "Menü Ayarları - Programlama Modu" bölümüne bakın.



İLK KURULUM

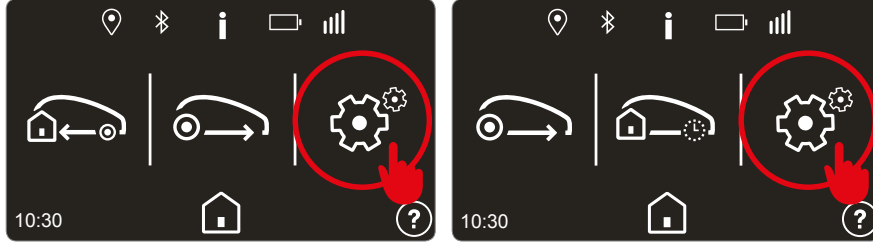
Robotun ilk çalıştırılmasında, ekranda dil, tarih, saat ve robotun bazı ana parametrelerini ayarlayabileceğiniz başlangıç ayarları gözükecektir.

- Robotu şarj istasyonuna yerleştirin;
- AÇMA/KAPAMA güç düğmesine basın;
- devam etmeden önce güvenlik bilgilerini okuyun;
- istediğiniz dili ayarlayın;
- tarihi DD/MM/YYYY formatında ve saati 24 saat formatında ayarlayın;
- Robotu ilk kez kurmak için ekrandaki talimatları izleyin.

İlk kurulum işlemi tamamlandıktan sonra, robotun çalışma parametrelerini biçme alanının özelliklerine göre değiştirmek veya yapılandırmak için menü ayarlarına erişebilirsiniz.

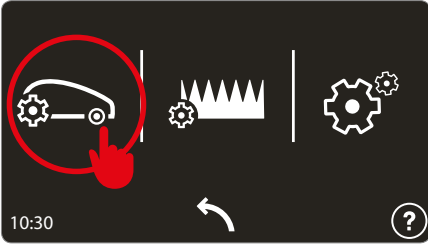
MENÜYE ERİŞİMİ

Robotun kurulum ve çalışma parametrelerini ayarlamak için kullanıcı menüsüne erişin. Kullanıcı menüsüne erişmek için robot şarj istasyonundayken menü tuşuna basın 🏠 Robot çimleri biçiyorsa kullanıcı menüsüne erişmek için menü tuşuna basmadan önce STOP düğmesine basın.



Kullanıcı menüsüne girmek için butona basınız 🛠️

Robotun Programlanması



Önemli

- Robottan en iyi şekilde yararlanmak için robotu her gün çalışacak şekilde programlamanız önerilir.
- Birkaç çalışma alanının ayarlanması gerekiyorsa, alanlardaki kesme sıklığını artırmak için en az iki çalışma programının programlanması önerilir.

Zamanlayıcı ayarı

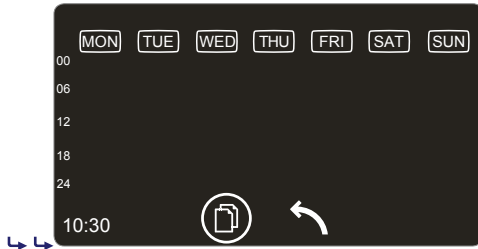


Belirli zamanlarda kullanılmak üzere üç farklı çalışma profili ayarlanabilir. Bu, özellikle bahçenin rutin kullanımı dışında kullanılacağı zamanlarda faydalıdır.

Seçilen profil ayarı farklı bir renkte vurgulanmış olarak kalır ve robotun otomatik çalışması sırasında etkin olur.

Ana menüye gitmek için düğmeye birkaç kez basın. ↩

Çalışma programı

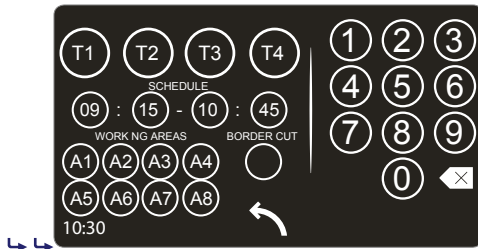


Haftanın her günü için en fazla 4 adete kadar çalışma programı ayarlanabilir. Yapılandırmak istediğiniz güne karşılık gelen ekranın alanına basın ve ardından saatleri seçin.

LÜTFEN DİKKAT: Bir günün ayarlarını başka bir güne kopyalamak istiyorsanız, önce, günlerin yer aldığı menüden kopyalamak istediğiniz programın dahil olduğu güne basılı tutup açılan menüden kopyalamak istediğiniz günleri seçin.

📄 . Ayarları kopyalamayı bitirdiğinizde onay tuşuna basın 📄 .

Günlük program



Her çalışma programı için (T1,T2,T3,T4) başlangıç zamanını, bitiş zamanını ve biçme alanlarını ayarlayın.

⚠️ T1, T2, T3 ve T4 zamanları çakışmamalıdır, robot çakışan zamanları silecektir.

"Kenar kesme". Bu işlev, robotun çimlerin kenarını keserek çalışmaya başlamasını sağlar. Bu işlev haftada en az iki kez etkinleştirilmelidir.

Örneğin, ayarı şu şekilde yaparsanız:

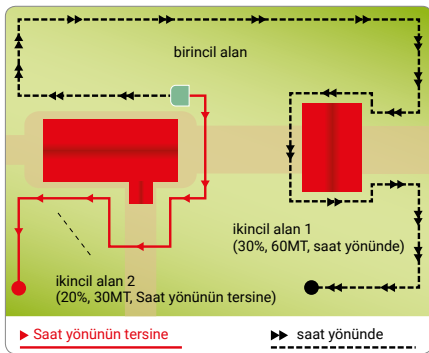
T1: 09:00 - 11:00, A1, A2, A3, A4

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

Saat 15:00-17:00 arasında çalışan robot, biçme döngüsünü yalnızca A1 veya A2 çalışma alanında gerçekleştirecektir.

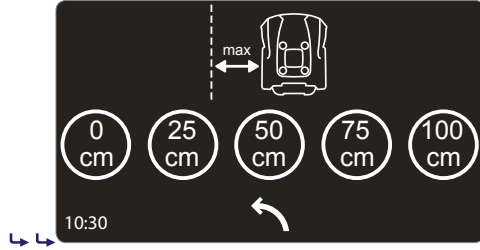
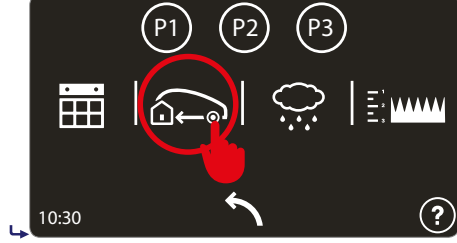
⚠️ Robot, bir çalışma alanına ulaşması, şarj istasyonuna dönmesi veya rastgele çalışması gerektiğinde A3 ve A4 bölgelerine girebilir.

Robotun düzgün çalışması için zamanın ayarlanması esastır. Alan sayısı, batarya kapasitesi, çimlerin karmaşıklığı, çim türü vb. birçok parametre çalışma programlarının ayarını etkiler. Genel olarak, birden fazla alana sahip bahçeler ve çok sayıda engelle karmaşık alana sahip bahçeler biçilirken çalışma saatleri biraz artırılmalıdır. Aşağıda, robotun ilk kullanımında yapılandırılması için gösterge sürelerini içeren bir tablo bulunmaktadır.



Model	m ² (ft ²)	Time 1	Time 2
8400BA0	5000	13:00 18:00	
	8000	9:30 13:00	17:00 20:30
	10000	08:00 22:00	
8400DE0	10000	08:00 12:00	17:00 22:00
	20000	06:00 13:00	16:00 23:00

Şarj istasyonuna yeniden giriş



Şarj istasyonuna yeniden girişi sırasında robot ile sınır teli arasındaki mesafeyi ayarlar.

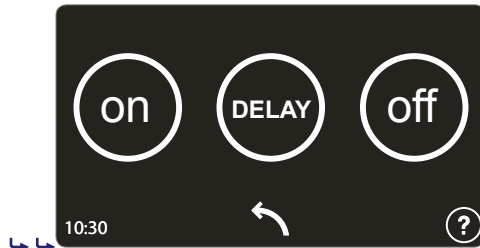
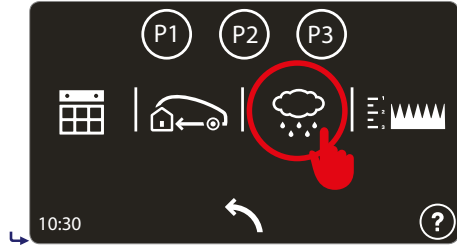
"0 cm". Bu ayar, sınır teline yakın birçok engeli olan karmaşık bahçeler ve dar geçitli bahçeler için önerilir. Robot, şarj istasyonuna geri dönmek için tekerleklerini sınır telinin her iki tarafına yerleştirecektir.

⚠️ "On the wire" yöntemini kullanarak sınır kablosunun bağlantısını yapın, "Şarj istasyonuna yeniden giriş yöntemi" bölümüne bakın.

Kalan parametrelerle robot, sınır telinden ayarlanan yaklaşık mesafeyi korurken şarj istasyonuna geri döner. Bu seçenek, dik eğimli bahçeler ve / veya sınır teline yakın tümsekleri olmayan bahçeler için önerilir.

⚠️ Sınır telinin bağlantısını "V-Meter" yöntemini kullanarak yapın. "Şarj istasyonuna yeniden giriş yöntemi" bölümüne bakın.

Yağmur sensörü



Sensör yağmur algıladığında robotun davranışını ayarlar.

ON: yağmur algılandığında robot şarj istasyonuna geri döner. Şarj döngüsünün sonunda, sensör artık yağmur algılamazsa robot normal çalışmasına devam eder.

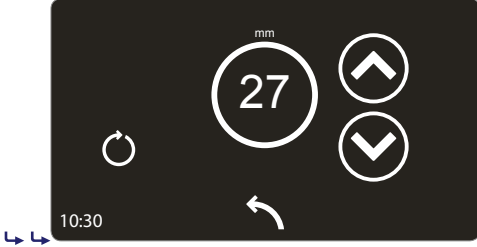
DELAY: yağmur algılandığında, robot şarj istasyonuna geri döner ve "Gecikme" düğmesine basıldığında bir sonraki ekranda yapılandırılabilen ayarlanan süre boyunca orada kalır.

OFF: yağmur sensörü kapalı.

Kesme yüksekliğinin ayarlanması



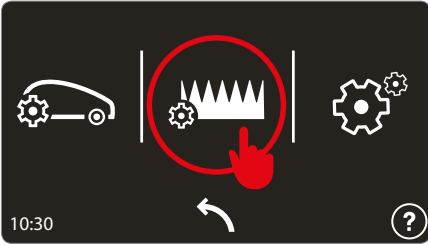
İstlenen kesme yüksekliğini ayarlar.



Oklar kullanılarak istlenen değer ayarlanır.

Pozisyonu kalibre etmek için dairesel sembole basın.

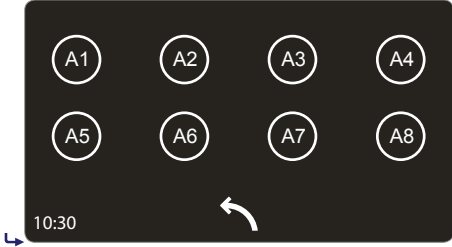
Bahçe Ayarları



Biçme bölgesinin özelliklerini belirler.

⚠️ **Bir alana sahip bahçelerde, yine de en az bir bölge belirlenmelidir.**

Çalışma alanının ayarlanması



En fazla 8 alan ayarlanabilir.

Yapılandırmak istediğiniz alana basın.

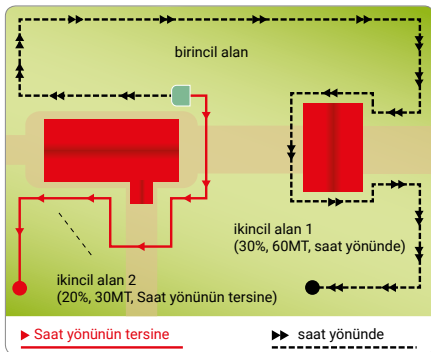
Bir alanı devre dışı bırakmak için boyutu 0 m² olarak ayarlayın.

Çalışma takvimi

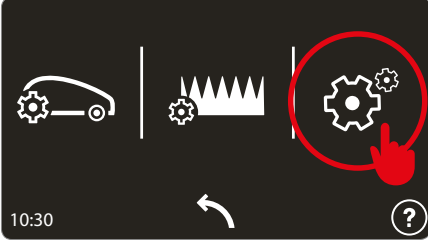


Bahçenin her alanı için şunları ayarlamanız gerekir:

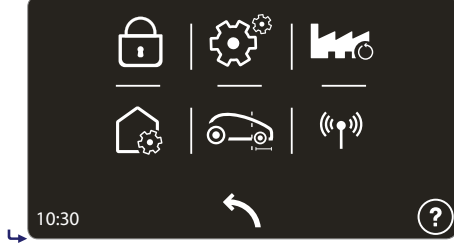
- **dimension.** The indicative size of the work area in square metres;
- **Boyut.** Çalışma alanının metrekare cinsinden değeri;
- **Mesafe.** Robotun sınır telini takip ederek alanın içine ulaşması için gereken mesafe. Robotun istenilen alanda çalışmaya başlamasını sağlamak için çalışma alanının ortasının mesafe referansı olarak kullanılması tavsiye edilir. Şarj istasyonunun bulunduğu alan için değeri 0 olarak ayarlayın;
- **Yön.** Çalışma alanına ulaşmak için en kısa yön. Yön "saat yönünde" veya "saat yönünün tersine" olabilir. Şarj istasyonundan çıkarken, robot kabloyu ayarlanan yönde takip edecektir;
- **Kabloya uzaklık:** Robotun çalışma alanına ulaşmak için ilerlerken sınır teli ile arasında bırakacağı mesafe değeri. Sınır teline yakın birçok engeli olan karmaşık bahçelerde ve /veya dar geçitli bahçelerde bu değeri "0 cm." olarak ayarlayın;
- **EKO modu.** Etkinleştirilirse ve robot çim yüzeyinin biçildiğini tespit ederse, bu alandaki çalışma süresi kısılır ve robot bir sonraki adıma geçer.



Genel ayarlar



Genel ayarlar



Koruma. Robotun PIN kodunu etkinleştirmeye / devre dışı bırakmaya / değiştirmeye izin verir. Parolayı ayarlamak veya değiştirmek için önce geçerli PIN kodunu ve ardından yeni PIN kodunu girin. Satın alındığında, üretici tarafından belirlenen şifre dört numaradan ("0000") oluşur.

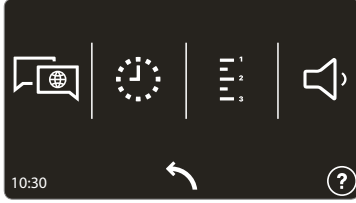
⚠ Parola için hatırlanması kolay bir sayı kombinasyonu seçin.



Bağlanabilirlik. (Sadece bazı modellerde). Bağlantı parametrelerinin değiştirilmesine izin verir.



Genel ayarlar.



- Kullanıcı menüsü ve mesajların dilinin ayarlanmasını sağlar.
- Robotun tarih ve saatinin ayarlanmasını sağlar.
- Mesafelerin ve alanların ölçü biriminin ayarlanmasını sağlar.
- Sesli uyarıların açılmasını ve kapatılmasını sağlar.



Bu, şarj istasyonunun hizalanması ve tanınması için bir düzeltme faktörünün ayarlanmasını sağlar. Daha fazla ayrıntı için robot menüsüne veya APP'ye bakın.



Fabrika ayarlarına dönerek sıfırlama işlemi yapın.

⚠ Tüm konfigürasyonlar kaybolacak, robot ve bahçe ayarlarının yeniden yapılandırılması gerekecektir. PIN KODU varsayılan değere sıfırlanmayacaktır.



Yön değiştirmeden önce robotun sınır telinden sonra kat ettiği mesafeyi ayarlar. Robotun mümkün olan minimum mesafeyi kat etmesine izin vermek için min'i, mümkün olan maksimum mesafe için maks'i ve orta mesafe için med'yi ayarlayın.

TR

İLK BAŞLATMA - OTOMATİK MOD

Otomatik döngü ilk çalıştırma sırasında veya bir süre hareketsiz kaldıktan sonra başlatılır.

1. Biçilecek çim yüzeyinin yüksekliğinin robotun düzgün çalışmasıyla uyumlu olup olmadığını kontrol edin (bkz. "Teknik Özellikler").
2. Kesim yüksekliğini istediğiniz gibi ayarlayın (bkz. "Kesim Yüksekliğinin Ayarlanması").
3. Çalışma alanının doğru şekilde işaretlendiğini ve "Çalışma Alanlarının Sınırlarının Hazırlanması ve İşaretlenmesi" bölümünde ve sonraki bölümlerde belirtildiği gibi robotun düzenli çalışmasını engelleyen herhangi bir durum olmadığını kontrol edin.
4. Robotu şarj istasyonunun içine yerleştirin.
5. Açma / Kapama tuşuna basın ve robotun tamamen açılması için birkaç saniye bekleyin. Ekrandaki talimatları izleyin ve istenirse şifreyi girin.
6. Robot ilk kez çalıştırılıyorsa, ayarların programlanması gerekir. Ancak robot uzun bir süre kullanılmadıktan sonra çalıştırılıyorsa, programlanan işlevlerin biçilecek çimin gerçek durumuna uygun olup olmadığını kontrol edin (örn. havuz, bitki vb. eklenmesi) (Bkz. "Programlama Modu").
7. Birkaç saniye sonra ekranda "ŞARJ EDİLİYOR" mesajı belirecektir.
8. Robot, programlanan modlara göre çimleri biçmeye başlar.
9. Şiddetli bir yağmurdan sonra büyük su birikintileri olmadığını kontrol edin, aksi takdirde alan düzene sokulmalı veya robotun "Pause" konumunda olduğundan emin olunmalıdır.

ROBOTU GÜVENLİ DURDURMA

Kullanım sırasında robotu durdurmak gerekebilir. Normal koşullarda robot "STOP" tuşu ile durdurulabilir. Tehlike durumunda veya herhangi bir bakım yapılırken, bıçağın kazara çalışmasını önlemek için robotu güvenli koşullarda durdurmak gerekir. Önce "STOP" tuşuna ve ardından "ON/OFF" tuşuna basın. Güç fişini elektrik prizinden çıkarın.



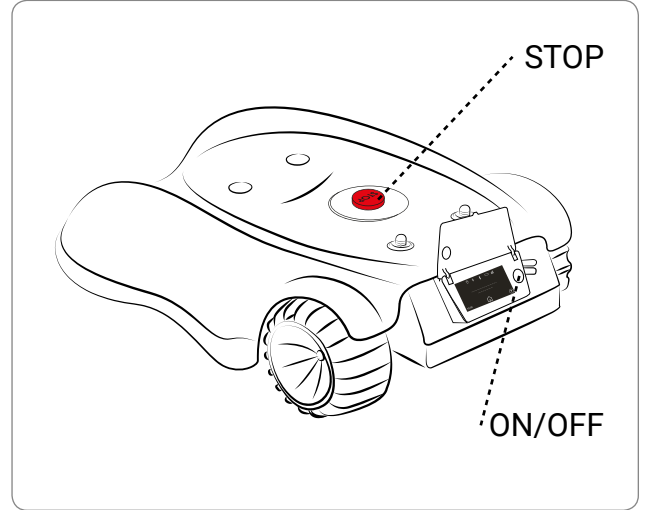
Önemli

Bakım ve onarımlar sırasında (örneğin bıçak değişimi, temizlik işlemleri vb.) Robotun STOP butonuna basılarak durdurması gereklidir.

Başlamak için belirtildiği gibi devam edin:

- robotu çim alanının içine yerleştirin;
- açma / kapama tuşuna basın ve robotun tamamen açılması için birkaç saniye bekleyin.

Robot kesim alanının dışında başlatılırsa, bıçak motoru çalışmaz ve kısa bir süre sinyal aradıktan sonra robot ekranda "SINIR DIŞI" ibaresini gösterir. "ON/OFF" düğmesine basın, robotu kesim alanının içine yerleştirin ve başlatma prosedürünü tekrar uygulayın.



ROBOTUN ŞARJ İSTASYONU OLMADAN KAPALI ALANLARDA KULLANILMASI

“Kapalı alan” modu, sınır teli ile işaretlenmiş ve şarj istasyonu olmayan kapalı alanlarda robotu çalıştırmak içindir.



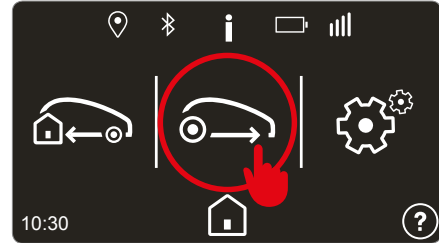
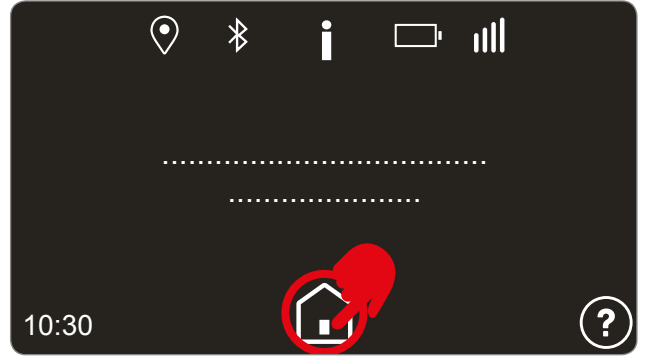
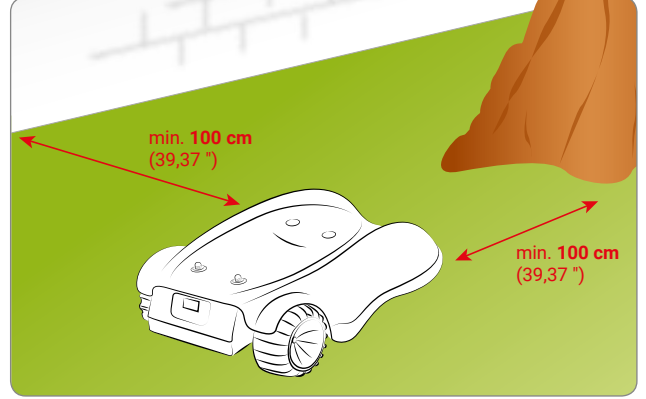
Tehlike – Dikkat

Robotu güvenli bir şekilde durdurun (bkz. “Robot Güvenliği Durdurma”) ve sağlanan tutamağı kullanarak taşıyın. Robotu gövdeden tutmayın ve daima verilen kolu kullanın.

1. Robotu çalışma alanının içinde, çevre telinden ve diğer engellerden en az 100 cm (39,37 inç) uzaklıkta konumlandırın.
2. Açma / kapama düğmesine basın ve robotun tamamençılması için birkaç saniye bekleyin. Ekrandaki talimatları izleyin ve istenirse şifreyi girin.
3. Butona dokunun
4. Kapalı alan butonuna dokunun.
5. Çalışmanın bitmesini istediğiniz zamanı seçin.

Çalışma döngüsünün sonunda robotu güvenli koşullarda durdurun (bkz. “Robotu Güvenli Durdurma”) ve şarj istasyonunun bulunduğu alana geri taşıyın.

“İLK ÇALIŞTIRMA- OTOMATİK MOD” bölümünde açıklandığı gibi robotun normal çalışma ayarlarını geri ayarlayın.



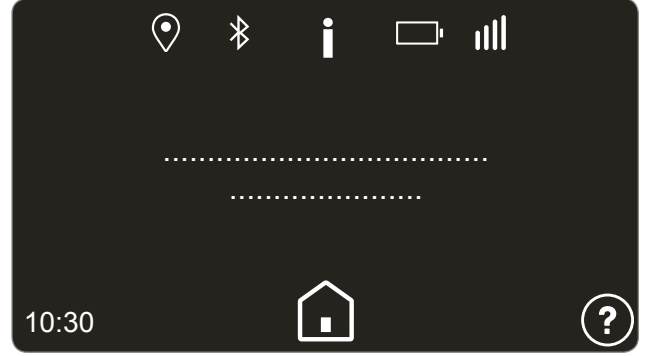
ÇALIŞMA AŞAMASINDA EKRANDAKİ BİLGİLER

Çalışma sırasında, robotun ekranında aşağıdaki veriler görünür:

- çim biçme robotunun hızı;
- kesme bıçağı hızı;
- akü şarj yüzdesi.

Robot şarj olurken, ekranda şarj seviyesi gösterilir.

Robot çalışma süresinin dışındaysa, ekranda bir sonraki planlı başlatmanın günü ve saati gösterilir.



UZUN SÜRELİ HAREKETSİZLİK VE YENİDEN BAŞLATMA

Robotun uzun süre hareketsizliğinden sonra ya da biçme mevsiminden önce, yeniden kullanım sırasında doğru çalışmayı garanti etmek için bazı işlemlerin yapılması gerekir.

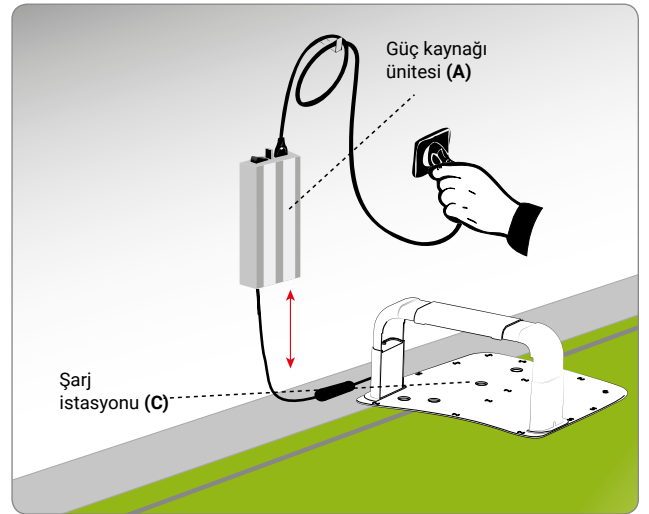
1. Kış periyodu için robotu kaldırmadan önce pili tamamen şarj edin. Pili en az beş ayda bir şarj edin.
2. Rutin bakımın yetkili bir satıcı tarafından yapılmasını sağlayın. Bu, robotu iyi durumda tutmak için gereklidir. Bakım hizmeti genellikle aşağıdaki işlemleri içerir:
 - robotun, kesme bıçağının ve diğer tüm hareketli parçaların tamamen temizlenmesi; robotun iç kısmının temizlenmesi;
 - robotun işleyişini kontrol edilmesi;
 - kesme bıçağı, fırçalar gibi aşınmış parçaların kontrol edilmesi ve gerekirse değiştirilmesi (yalnızca fırçalı motorlarla donatılmış robotlarda);
 - pil kapasitesinin kontrol edilmesi;
 - gerekirse, satıcı yeni bir yazılım da yükleyebilir.
3. Robotu ve şarj istasyonunu doğru şekilde temizleyin (bkz. "Robot Temizleme")
4. Kesme bıçağı gibi aşınabilecek veya hasar görebilecek bileşenleri kontrol edin ve bunların değiştirilmesini değerlendirin.
5. Robotu, ortam sıcaklığı 10 ° ile 20 ° C arasında, yabancı elementlerin (çocuklar, hayvanlar, diğer yabancı cisimler vb.) Erişemeyeceği korumalı ve kuru bir yerde saklayın. Pillerin otomatik boşalmasını azaltmak için robotu 20 ° C'nin altındaki bir sıcaklıkta saklayın.
6. Elektrik fişini (A) elektrik prizinden çıkarın.
7. Herhangi bir yabancı maddenin (yaprak, kağıt vb.) İçeri girmesini önlemek için şarj istasyonunun (C) üstüne muhafaza yerleştirin.

Yeniden başlatma

Robotu uzun bir süre hareketsiz kaldıktan sonra yeniden başlatmadan önce aşağıdaki gibi ilerleyin:

1. Elektrik fişini (A) elektrik prizine takın;
2. Ana elektrik güç kaynağını yeniden bağlayın;

"İLK ÇALIŞTIRMA- OTOMATİK MOD" bölümünde açıklandığı gibi robotun normal çalışma ayarlarını geri ayarlayın.

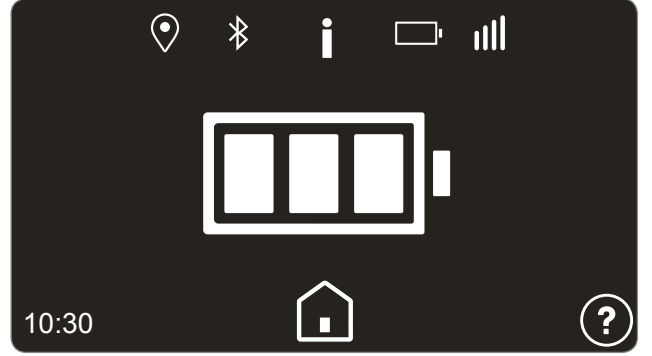




Tehlike – Dikkat

Robotu patlayıcı ve yanıcı ortamlarda şarj etmeyin.

1. Şarj istasyonuna elektrik sağlayın ve şarj konnektörlerinin temiz olduğundan emin olun.
2. Robotu açmadan şarj istasyonunun içine yerleştirin.
3. Şarj konnektörlerinin şarj bağlantı elemanları ile temas halinde olduğunu, bataryanın şarj seviyesini gösteren bildirim ledinin durumunu kontrol edin.
4. Şarj döngüsünün sonunda (yaklaşık 6 saat) robotu şarj istasyonundan çıkarın.
5. Robotu, ortam sıcaklığı 10°C ile 20°C arasında olan, çocukların, evcil hayvanların, yabancı cisimlerin vb. ulaşamayacağı, korumalı ve kuru bir yerde saklayın.



ÇALIŞTIRMA ÖNERİLERİ

Robotu kullanırken izlenecek bazı yararlı çalışma ipuçları şöyledir:

- robotun kullanımı hakkında uygun şekilde bilgilendirildikten sonra bile, komutları ve ana işlevleri tanımak için önce bazı test manevralarını simüle etmek her zaman iyi bir fikirdir;
- ana bileşenlerin sabitleme vidalarını kontrol edin ve sabitleyin;
- çimlerin aşırı büyümesini önlemek için çimleri sık sık biçin;
- robotu, kesme bıçağından 1 cm (0,40 ") daha yüksek olan çimleri biçmek için kullanmayın. Çimlerin yüksek olması durumunda kesim yüksekliğini arttırın ve sonraki günlerde kademeli olarak azaltın;
- çim alan, otomatik sulama sistemi ile donatılmışsa, robotu fiskeye açılmadan en az bir saat önce şarj sistemine geri dönecek şekilde programlayın;
- robotun ve fiskeyelerin zarar görmesini önlemek için alan eğimini kontrol edin ve izin verilen maksimum değerlerin aşılmadığından emin olun;
- robotun gerekinden fazla çalışmayacak şekilde programlanması, çimlerin farklı mevsimlerdeki farklı büyüme oranları dikkate alınarak gereksiz bozulmalara ve pil ömrünün kısılmasına maruz kalmaması için tavsiye edilir;
- robotu kullanırken, güvenlik risklerini önlemek için çalışma alanının insanlardan (özellikle çocuklar, yaşlılar veya engelliler) ve evcil hayvanlardan uzak olduğundan emin olun. Yaralanma olasılığını en aza indirmek için robotu uygun zamanlarda çalışacak şekilde programlayın.

Üretici, robotik biçme makinesi ile uzaktan kumandalar, radyo vericileri, akustik yardımcıları, hayvanlar için yeraltı elektrikli çitler veya benzerleri gibi diğer kablosuz sistemler arasında tam uyumluluğu garanti etmez.



Önemli

Bakım sırasında, özellikle bıçak üzerinde çalışırken Üretici tarafından belirtilen kişisel koruma ekipmanlarını kullanın. Her türlü bakım işlemini gerçekleştirmeden önce robotun kapalı olduğundan emin olun (bkz. "Robot Güvenliği Durdurma").

ZAMANLANMIŞ BAKIM TABLOSU

Sıklık	Parça	Bakım türü	Referans
Haftalık	Bıçak	Bıçağı temizleyin ve verimliliğini kontrol edin. Bıçak bükülmüş veya çok aşınmışsa değiştirin	Bakınız "Robot Temizliği" Bkz. "Bıçak Değiştirme"
	Şarj bağlantı elemanları	Pasları temizleyin ve giderin	Bakınız "Robot Temizliği"
	Şarj konnektörleri	Pasları temizleyin ve giderin	Bakınız "Robot Temizliği"
	Yağmur sensörü	Pasları temizleyin ve giderin	Bakınız "Robot Temizliği"
Aylık	Robot	Robotu temizleyin	Bakınız "Robot Temizliği"
Yılda bir kez ve biçme sezonunun sonunda	Robot	Robotun bakımını yetkili bir servis merkezinde yaptırın.	Bkz. "Uzun süreli hareketsizlik ve yeniden başlatma"

ROBOT TEMİZLİĞİ

1. Robotu güvenli bir şekilde durdurun (bkz. "Robotu Güvenli Durdurma").



Uyarı – Dikkat

Ellerinizin kesilmesini önlemek için koruyucu eldiven kullanın.

2. Robotun tüm dış yüzeylerini ılık suya batırılmış bir sünger ve hafif bir deterjanla temizleyin. Kullanmadan önce fazla suyu çıkarmak için iyice sıkın.



Uyarı – Dikkat

Çok fazla su kullanılması, cihazın içine su girmesine sebep olarak elektronik parçaların zarar görmesine sebep olabilir.

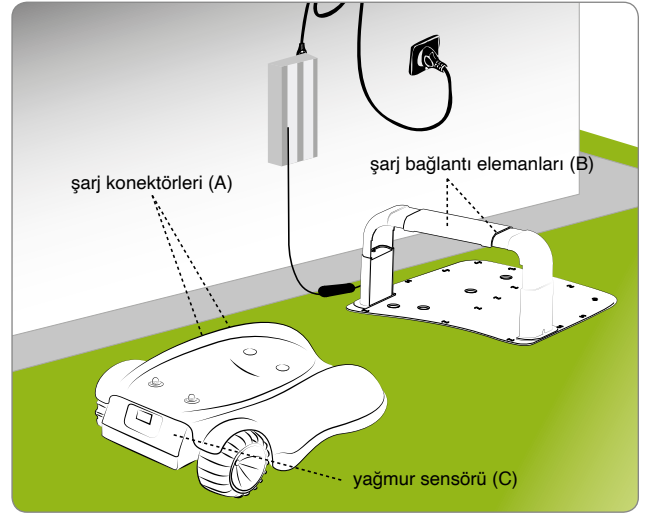
3. Boyalı yüzeylere ve plastik bileşenlere zarar vermemek için çözücü veya benzen kullanmayın.
4. Robotun içini yıkamayın ve elektrik elektronik aksamına zarar vermemek için basınçlı su jetleri kullanmayın.



Uyarı – Dikkat

Elektrik elektronik bileşenlerin geri dönüşü olmayan hasar görmesini önlemek için robotu su geçirmez olmadığı için kısmen veya tamamen suya batırmayın.

5. Robotun altını (kesme bıçağı alanı ve tekerlekleri) kontrol edin, robotun düzgün çalışmasını engelleyebilecek birikintileri ve / veya kalıntıları gidermeye uygun bir fırça kullanın.
6. Robotun çalışma alanındaki tüm çimleri ve yaprakları temizleyin.
7. Batarya şarj cihazının (A) konektörlerini temizleyin. (B) elektrik temaslarından kaynaklanan tortuları veya kalıntıları kuru bir bezle ve gerekirse ince zımpara kağıdı ile temizleyin.
8. Yağmur sensörünü (C) temizleyin ve pastan kirden arındırın.
9. Birikmiş kalıntıları gidermek için şarj istasyonunun içini temizleyin.



SORUN GİDERME KILAVUZU


Aşağıdaki bilgiler, çalışma sırasında oluşabilecek hataları ve/veya arızaları tanımlamaya ve düzeltmeye yardımcı olmak için verilmiştir. Bazı arızalar kullanıcı tarafından giderilebilirken, diğerleri belirli teknik beceriler veya özel uzmanlık gerektirir ve bu nedenle yalnızca belirli müdahale alanında sertifikalı deneyime sahip kalifiye personel tarafından giderilmelidir. Robot bir hata durumundayken, uyarı ışığı yandığında veya yanıp söndüğünde, sorunun ne olduğunu görmek için akıllı telefonunuzdaki uygulamayı kullanarak robota bağlanın.


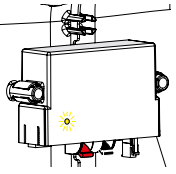


Uyarı - Dikkat

Robotu kontrol etmek gerektiğinde, kazara bıçak çalıştırma tehlikesini önlemek için robotu güvenli bir şekilde durdurun (bkz. "Robotu Güvenli Durdurma").

Sorun	Sebebi	Çözümler
Anormal titreşimler Robot çok gürültülü	Bıçak hasar almış.	Bıçağı yenisiyle değiştirin (bkz. "Bıçak Değişimi")
	Artıklar (bant, kordonlar, plastik parçalar vb.) tarafından kaplanmış kesme bıçağı	Robotu güvenli bir şekilde durdurun (bkz. "Robot Güvenliği Durdurma"). Bıçağı temizleyip yabancı maddelerden arındırın. Uyarı – Dikkat Ellerinizin yaralanmasını önlemek için koruyucu eldiven kullanın
	Robot, engellerin (düşmüş dallar, unutulmuş nesnelere vb.) varlığında çalışıyor.	Robotu güvenli bir şekilde durdurun (bkz. "Robotu Güvenli Durdurma") Engeli alandan uzaklaştırın ve robotu yeniden başlatın (bkz. "Başlatma – Otomatik mod")
	Elektrik motoru arızası	Motorun en yakın yetkili servis merkezi tarafından değiştirilmesini veya onarılmasını sağlayın
	Çim çok yüksek	Kesme yüksekliğini artırın (bkz. "Kesme yüksekliğinin ayarlanması") Normal bir çim biçme makinesi ile alanın ön kesimini yapın.
Robot şarj istasyonuna doğru şekilde yerleşmiyor.	Şarj istasyonunun sınır telinin veya güç kablosunun yanlış konumlandırılması	Şarj istasyonunun bağlantısını kontrol edin (bkz. "Şarj istasyonu ve güç kaynağı ünitesinin kurulumu")
	Şarj istasyonunun yanındaki zeminde çökme	Şarj istasyonunu düz ve sabit bir yüzeye yerleştirin. (bkz. "Kurulumunun planlanması")
Robot çiçek tarhlarının etrafında doğru şekilde hareket etmiyor.	Çevre telinin yanlış döşenmesi	Çevre telini doğru şekilde yeniden yerleştirin (saat yönünün tersine) (bkz. "Çevre telinin montajı")
Robot yanlış zamanda çalışıyor	Saat yanlış ayarlanmış	Robotun saatini sıfırlayın (bkz. "Programlama Modu")
	Çalışma süresi yanlış ayarlanmış	Çalışma süresini sıfırlayın (bkz. "Programlama Modu")
Robot hızlı dönüş işlemlerini gerçekleştiriyor.	Hızlı yeniden giriş metodu doğru ayarlanmamış	Hızlı yeniden giriş kurulumunu kontrol edin (bkz. "Robotun şarj istasyonuna hızlı yeniden girişinin düzeni")

Problem	Sebeup	Çözümler
Çim alan tamamen biçilmemiş	Yeterli çalışma süresi yok	Çalışma süresini uzatın (bkz. "Programlama Modu")
	Kesme bıçağı tortu ve/veya kalıntılarla tıkanmış	Robotu güvenli bir şekilde durdurun (bkz. "Robotu Güvenli Durdurma")  Uyarı – Dikkat Ellerinizin yaralanmasını önlemek için koruyucu eldiven kullanın. Bıçağı temizleyin.
	Kesici bıçak aşınmış	Bıçağı orijinal bir yedek parça ile değiştirin (bkz. "Bıçak Değiştirme")
	Robotun gerçek kapasitesine kıyasla çok büyük çalışma alanı	Çalışma alanını ayarlayın (bkz. "Teknik özellikler")
	Bataryaların ömrü dolmak üzere	Bataryaları orijinal yedek parçalarla değiştirin (bkz. "Pil Değiştirme")
	Bataryalar tamamen şarj olmuyor	Bataryaların şarj bağlantı noktalarındaki pası temizleyin. (bkz. "Robot Temizliği").
İkincil alan tamamen biçilmemiş	Programlama hatası	İkincil alanı doğru şekilde programlayın (bkz. "Programlama Modu")
Ekranda "Servis" yazısı görünüyor	Robotun bakımının yapılması gerekiyor	Size en yakın yetkili servis merkeziyle iletişime geçin
Ekranda "Lift" (Kaldır) görünüyor	Robotun zeminle bağlantısı kaldırılarak kesildi	Robotun herhangi bir nesne tarafından bloke edilmediğini veya engellenmediğini kontrol edin. Gövde kabuğunun altında sensörlerin çalışmasını engelleyebilecek çim kalıntılarını temizleyin ve ortadan kaldırın (bkz. "Robot temizliği")
Ekranda "Sinyal Yok" yazısı görünüyor	Çevre teli doğru bağlanmamış (kopuk kablo, elektrik bağlantısı yok, vb.)	Güç kaynağının çalışmasını, güç kaynağı ünitesinin ve şarj istasyonunun doğru bağlandığını kontrol edin (bkz. "Şarj istasyonu ve güç kaynağı ünitesinin montajı")
Ekranda "Sınır dışı" yazısı görünüyor	Çok fazla eğim	Çok fazla eğimli alanı sınırlandırın (bkz. "Kurulumunun planlanması")
	Sınır teli kurulumu doğru şekilde yapılmamış.	Kablonun kurulumunun doğru şekilde yapıldığını kontrol edin (çok derin, metal nesnelerin yanında, iki elemanı işaretleyen kablo arasındaki mesafe 70 cm'den az, vb.) (bkz. "Sistem kurulumunun planlanması")
	Çim alanın (çiçek tarhları, çalılar, vb.) sınırını işaretleyen saat yönünün tersine döşenmiş çevre teli	Sınır telinin kurulumunu doğru şekilde yapın. (saat yönünün tersine) (bkz. "Çevre telinin montajı")
	Aşırı ısınmış güç kaynağı ünitesi	Güç kaynağı ünitesinin sıcaklığını düşürmek için uygun önlemleri alın (kurulum alanını havalandırın veya değiştirin, vb.) (bkz. "Sistem kurulumunun planlanması")
	Yanlış tekerlek aktarımı	Tekerlekleri kontrol edin ve gerekirse doğru şekilde sabitleyin.

Problem	Sebeup	Çözümle	
Ekrannda "Tekerlek hatası" görünüyor.	Zemin engebeli veya hareketi engelleyen engeller içeriyor	Bıçilecek çim alanının düz olduğundan ve çukur, taş veya başka engeller içermediğinden emin olun. Aksi takdirde, çukurları doldurun ve engelleri kaldırın (bkz. "Çalışma alanlarının (birincil ve ikincil alanlar) hazırlanması ve sınırlarının işaretlenmesi")	
	Tekerlekleri çalıştıran motorlardan birinin veya her ikisinin arızalanması	Motorun en yakın yetkili servis merkezi tarafından değiştirilmesini veya onarılmasını sağlayın.	
"Çok yüksek çim" veya Ekrannda "Bıçak Hatası" görünüyor.	Bıçak	Bıçağı yenisiyle değiştirin (bkz. "Bıçak Değiştirme")	
	Kesici bıçak artıklar ile (bant, kordonlar, plastik parçalar, vb.) kaplanmış.	Robotu güvenli bir şekilde durdurun (bkz. "Robotu Güvenli Durdurma")  Uyarı – Dikkat Ellerinizin yaralanmasını önlemek için koruyucu eldiven kullanın Bıçağı temizleyin.	
	Robot engellerin varlığında çalıştırıldı (düşmüş dallar, unutulmuş nesnelere, vb.)	Robotu güvenli bir şekilde durdurun (bkz. "Robotu Güvenli Durdurma") Engelleri kaldırın ve robotu yeniden başlatın (bkz. "Başlatma - Otomatik mod")	
	Elektrik motoru arızası	Motorun en yakın yetkili servis merkezi tarafından değiştirilmesini veya onarılmasını sağlayın.	
	Çim çok yüksek	Kesme yüksekliğini artırın (bkz. "Kesme Yüksekliğinin Ayarlanması"). Normal bir çim biçme makinesi ile alanın ön kesimini yapın	
Ekrannda "Tilt" (Eğim) yazısı görünüyor	Robot, izin verilen sınırlardan daha yüksek bir eğime sahip alanda çalıştırılıyor.	Çok dik olan alanı sınırın dışında bırakın.	
	Led (c) yanmıyor	Güç kaynağı yok	Güç kaynağı ünitesinin elektrik prizine doğru şekilde bağlandığından emin olun
		Atık sigorta	Sigortanın en yakın yetkili servis merkezi tarafından değiştirilmesini sağlayın.
	Verici LED'i (C) yanıyor	Kablo kopuk	Robotu güvenli bir şekilde durdurun (bkz. "Robotu Güvenli Durdurma"). Güç fişini güç kaynağı ünitesinden ayırın. Sınır telini birleştirin.

PARÇA DEĞİŞİMİ

PARÇALARIN DEĞİŞTİRİLMESİ İÇİN ÖNERİLER



Önemli

Herhangi bir parçayı üreticinin talimatlarına göre değiştirin ve onarın veya bu işlemler kılavuzda yer almıyorsa servis merkeziyle iletişime geçin.

BATARYA DEĞİŞİMİ



Önemli

Bataryaları yetkili bir servis merkezinde değiştirin.

BIÇAK DEĞİŞİMİ

1. Robotu güvenli bir şekilde durdurun (bkz. "Robotu Güvenli Durdurma").



Önemli

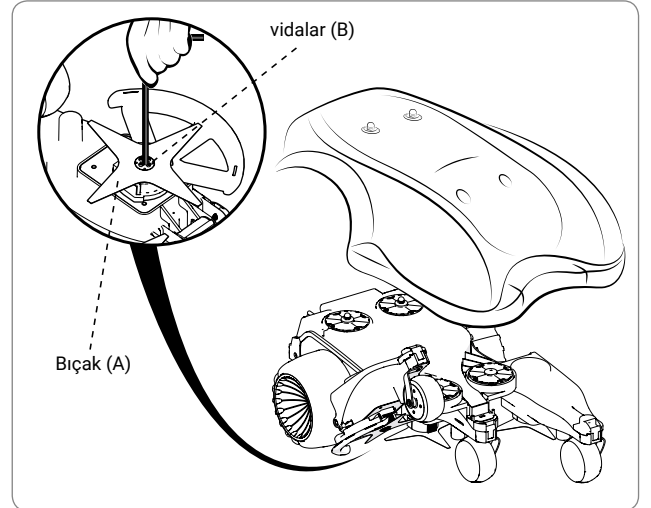
Ellerinizin yaralanmasını önlemek için koruyucu eldiven kullanın.

Değiştirmek için yalnızca cihaza uygun orijinal bıçağı kullanın.

MODEL: 8400BA0, 8400DE0

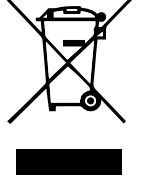
Kesme bıçağı kodu: CS_D0112_02

2. Üst kapağı çıkarın.
3. Robotu, erişime yetecek kadar önden kaldırın kesme diski.
4. Bıçağı (A) çıkarmak için vidaları (B) sökün.
5. Yeni bir bıçak takın ve vidaları sıkın.
6. Üst gövdeyi takın



ROBOT İMHASI

- Kullanım ömrünün sonunda bu ürün WEEE (atık elektrikli ve elektronik ekipman) olarak sınıflandırılır. Bu nedenle normal evsel atık, karışık kentsel atık (ayrıştırılmamış) veya ayrıştırılmış kentsel atık (ayrıştırılmış) olarak bertaraf edilmemelidir.
- Bertaraf zamanı geldiğinde, kullanıcı ürünün yerel yasaların gerekliliklerine uygun olarak geri dönüştürüldüğünden emin olmalıdır; Özellikle elektrikli ve elektronik bileşenler WEEE için yetkili atık bertaraf merkezlerinde ayrılmalı ve sıralanmalıdır. Eğer yeni bir cihaz bertaraf için imhaya gönderilirse ürün satıcıya geri götürülmelidir. WEEE'nin gerekli olarak sunduğu işlemlerin yapılmaması, söz konusu elden çıkarmanın gerçekleştiği alanlarda yürürlükte olan yasalarla belirlenen para cezaları ile cezalandırılır.
- Elektrikli ve elektronik ekipmanlarda bulunan tehlikeli maddelerin çevre ve insan sağlığı üzerinde potansiyel olarak zararlı etkileri vardır, bu nedenle kullanıcı yeniden kullanıma, geri dönüşüme ve WEEE çerçevesinde geri dönüştürmenin diğer yollarına katkıda bulunmada temel bir role sahiptir.
- Özel olarak ayrılacak ve atılacak tüm parçalar işaretlenmiştir.



Tehlike – Dikkat

WEEE - Atık Elektrikli ve Elektronik Ekipman (WEEE), çevre ve insan sağlığı üzerinde potansiyel olarak zararlı etkileri olan tehlikeli maddeler içerebilir. WEEE doğru şekilde ve yalnızca belirli imha merkezlerinde imha edilmelidir.

- Paketleme - Ürün ambalajı geri dönüştürülebilir malzemelerden yapılmıştır ve özel bertaraf konteynerlerinde veya yetkili atık bertaraf merkezlerinde sürdürülebilir bir şekilde bertaraf edilmelidir.
- Bataryalar - Eski veya bitmiş bataryalar çevre ve insan sağlığı için zararlı maddeler içerir, bu nedenle normal evsel atık olarak atılmamalıdır. Kullanıcı bataryaları sürdürülebilir bir şekilde, özel imha konteynerlerine veya yetkili atık imha merkezlerine atmalıdır.

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

Ürün şu beyan ve sorumluluk kabul eder:

Bataryalı otomatik çim biçme robotu, A015DE0, A020DE0, A020ELO, B020ES0 modelleri, aşağıdaki Avrupa Birliği direktiflerinin öngördüğü güvenlik, sağlık ve çevre koruma için temel gerekliliklere uygundur:

Makine yönergesi 2006/42/EC, **elektromanyetik uyumluluk** yönergesi 2014/30/EU, **Radyo (RED)** yönergesi 2014/53/EU, **RoHS** yönergesi 2011/65/EU, **WEEE** yönergesi 2012/19/EU, **çevre gürültü emisyonu** yönergesi 2005/88/EC;

aşağıdaki uyumlaştırılmış standartlara uygundur:

EN 50636-2-107:2015 + A1:2018 and EN 60335-1:2012 + AC:2014 + A11:2014 + A13:2017 (**güvenlik**);

EN 62233:2008 (**elektromanyetik alanlar**);

EN 55014-1:2017 (**emisyon**);

EN 61000-3-2:2014 and EN 61000-3-3:2013 (**emisyon**);

EN 55014-2:2015 (**bağışıklık**);

EN 50419:2006 (**WEEE – Ekipman işaretleme**)

ETSI EN 301 489-1 V2.1.1 (**Elektromanyetik uyumluluk**)

ETSI EN 301 489-17 V3.1.1 (**Elektromanyetik uyumluluk**)

ETSI EN 300 328 V2.1.1 (**Radyo Spektrum Verimliliği**)

ETSI EN 303 447 V1.1.1 (**Radyo Spektrum Verimliliği**)

"Bağlantı modülü" ile donatılmış modeller (GPS, GPRS):

ETSI EN 301 511 V12.5.1 (**Radyo Spektrum Verimliliği**)

ayrıca, 2005/88 / EC sayılı direktif uyarınca, önemli bir numuneden çıkan LWA ses gücü seviyesinin $59 \text{ dB} \pm 2,0 \text{ dB}$ (bir eğri üzerinde ağırlıklandırılmış ve 1 pW olarak anılacaktır) olduğunu, garantili LWA ses gücü seviyesinin 61 dB 'den az olduğunu beyan eder (bir eğri üzerinde ağırlıklandırılmış ve 1 pW olarak anılacaktır). 1 pW ve 2005/88/EC ve 2006/42/EC direktiflerine uygun teknik klasörlerin mevcut olduğunu c/o Zucchetti Centro Sistemi S.p.A. via Lungarno 305/a, Terranuova B.ni (ar), İtalya.

Terranuova B.ni 30/06/2022

Bernini Fabrizio
(CEO)



GARANTİ KURALLARI

Zucchetti Centro Sistemi S.p.A (ZCS), 1999/44 / CE sayılı Avrupa Direktifinin tüm gerekliliklerinin uygulanmasını sağlar. Özellikle garanti, orijinal satın alma tarihinden itibaren 2 (iki) yıllık bir süre için herhangi bir malzeme veya üretim hatasını kapsar. ZCS, ürünün kesintisiz veya hatasız çalışmasını garanti etmez ve talimatlara uyulmamasından kaynaklanan hasarlardan sorumlu değildir. Ayrıca, bu garanti çizikler, çentikler ve ezikler gibi estetik hasarları kapsamaz; hasar, malzeme veya işçilikteki bir kusurdan kaynaklanmadığı sürece piller gibi sarf malzemeleri; ürünün ZCS tarafından üretilmeyen veya satılmayan aksesuarlarla kullanılmasından kaynaklanan hasar; kazalar, kötüye kullanım, yanlış kullanım, sel, yangın veya diğer doğal olaylar veya dış nedenlerden kaynaklanan hasar; operasyonlardan kaynaklanan hasar ZCS tarafından yetkilendirilmemiş hizmet sağlayıcılar tarafından gerçekleştirilen; veya zcs'nin yazılı izni olmadan değiştirilmiş bir ürüne verilen hasar. ZCS, ürünü veya bileşenleri onarma veya değiştirme (yeni veya yenilenmiş bir ürünle) veya tamamen kendi takdirine bağlı olarak tam geri ödeme veya satın alma fiyatı sunma hakkına sahip olacaktır. Bir geri ödeme yapıldığında, geri ödemeyi aldığınız ürün zcs'ye iade edilmeli ve zcs'nin mülkü haline gelmelidir.

Garanti süresi boyunca, ZCS, kendi takdirine bağlı olarak, normal kullanımda arızalanan parçaları onarmaya veya değiştirmeden sorumludur. Onarım veya değiştirme, zcs'nin uygun gördüğü şekilde yeni üretilmiş veya yenilenmiş kullanılmış parçaların kullanımını içerebilir. ZCS ayrıca benzer değer ve tasarıma sahip yedek üniteleri, parçaları veya bileşenleri kullanma hakkına sahiptir. Onarım veya değiştirme için parça veya işçilik maliyeti müşteriden tahsil edilmeyecek, bunun yerine nakliye masrafları için ücret alınacaktır. Bir ürünü veya parçayı değiştirirken, herhangi bir değiştirme elemanı kullanıcının mülkü olur ve değiştirilen parça, zcs'nin mülkü olur. Bu garanti, müşterinin bu garantiyi uygulamak için üstleneceği bu yasalarla belirlenen ücretler dışında, geçerli eyalet veya ulusal yasalar kapsamındaki müşterilerin yasal haklarını etkilemez.

Garanti, satın alındığı ülke ile sınırlıdır ve robotun satın alındığı perakende satış noktasında veya size en yakın servis merkezinde uygulanır. Arızalı robot, satıcınıza veya en yakın servis merkezine şahsen iade edilmelidir. Kurye ile teslimat durumunda, alıcı tarafından ödenmesi için robotun orijinal ambalajında paketlenmesi ve satın alma tarihi, seri numarası ve sorunun açıklaması dahil olmak üzere faturanın veya satın alma makbuzunun bir kopyası robotla beraber gönderilmelidir.

KOŞULLAR VE SINIRLAMALAR

- Bu garantinin uygulama yöntemleri ve her türlü bilgi için satıcınıza başvurun.
- Bu garanti yalnızca aşağıdaki durumlarda geçerlidir:
 - arızalı ürün, satıcının satın alma tarihini ve adını gösteren orijinal okunaklı fatura veya satın alma makbuzu ile geri getirildiğinde.
- Bu garanti aşağıdaki durumlarda geçersizdir:
 - ürün, kullanım ve bakım talimatlarına göre kullanılmadığında;
 - kurulum veya kullanım kullanım talimatlarına uygun olmadığında;
 - Seri numarası iptal edilmiş veya okunaksız hale getirilmiş; -yetkisiz herhangi bir çevresel aygıt kullanılmış veya ürün değiştirildiğinde;
 - orijinal olmayan yedek parçalar veya aksesuarlar kullanıldığında;
 - bir parça veya aksesuar tahrip edildiğinde;
 - bakımın müşteri tarafından yapılmış olması veya
 - yetkisiz üçüncü şahıslar tarafından yapıldığında;
 - robot, güç kaynağı ünitesi, şarj istasyonu veya aksesuarların yıldırım, çığ, heyelan, elektrik dalgalanmaları, fırtına, sel, doğal afet vb. Atmosferik etkenlerin neden olduğu arızalarda.
- Garanti şu durumları kapsamaz::
 - fırçalar, kesme bıçakları, çevre telleri, çiviler, kayışlar,
 - tekerlekler, bıçaklar, kablolar ve bağlantı kabloları gibi kullanımdan kaynaklı aşınmaya maruz kalan parçaları;
 - imalat hatasından kaynaklanmayan dış parçalar ve plastik deformasyonu. Plastiğin doğal nedenlerden veya kimyasallardan kaynaklanan renk değişikliği deformasyonlarını;
 - batarya garantisi yalnızca kullanım ömrünün ilk 24 ayındaki üretim hatalarıyla sınırlıdır. Motorların 3000 saat/2 yıl garantisi vardır

GARANTİ HİZMETİ NASIL TALEP EDİLİR

Garanti hizmeti ve ZCS ürününün servis için nereye ve nasıl iletileceğine ilişkin özel talimatlar için robotun satın alındığı bayiye veya en yakın servis merkezine başvurun. Garanti hakkını kullanmak için müşterinin, orijinal satıcı tarafından düzenlenen ürünün faturasının veya satın alma makbuzunun bir aslı veya bir kopyasını ibraz etmesi gerekir. Sınırlı garanti yalnızca zcs'nin veya yetkili satıcılarının ürünü orijinal olarak sattığı ülkede geçerlidir ve uygulanabilir.

EK TANIMLAR

Yerinde destek

- Müşteri, garanti süresi boyunca bile ürün için yerinde destek hakkına sahip değildir.
- Yerinde desteğe ihtiyaç duyulması halinde, çağrı ve servis merkezi tarafından uygulanan saatlik ücret müşteriden tahsil edilecektir.

Öneriler

- Orijinal ambalajı saklayın.
- Faturayı veya satın alma makbuzunu saklayın. (aksi takdirde cihaz garanti dışı kalır).

Lütfen aklınızda bulundurun

- Müşteri, talimat kitapçığını dikkatlice okumak ve içerdiği tüm bilgileri takip etmekle yükümlüdür.