

STIHL RMI 632, RMI 632 P RMI 632 C, RMI 632 PC

STIHL®



HU	Használati útmutató
LV	Lietošanas pamācība
LT	Naudojimo instrukcija
RU	Инструкция по эксплуатации
ET	Kasutusjuhend

RMI 632.0

RMI 632.0 C

RMI 632.0 P

RMI 632.0 PC

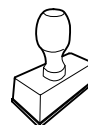
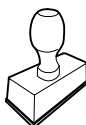
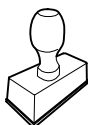
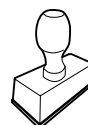
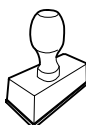
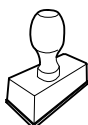
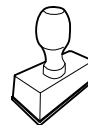
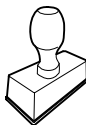
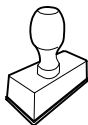
C



OST 2







Tisztelt vevő!

Örvendünk, hogy a STIHL mellett döntött. Termékeinket csúcsmínőségben fejlesztjük ki és gyártjuk, ügyfeleink szükségleteinek megfelelően. Így nagy megbízhatóságú termékek jönnek létre, extrém igénybevétel esetén is.

A STIHL a szerviz terén is csúcsmínőséget nyújt. Márkaszervizünk kompetens tanácsadást és betanítást, valamint átfogó műszaki segítséget nyújt.

Köszönjük bizalmát, és sok örömet kívánunk a STIHL terméke használatával.

Dr. Nikolas Stihl

**FONTOS! HASZNÁLAT ELŐTT
OLVASSA EL ÉS ŐRIZZE MEG.**

1. Tartalomjegyzék

A használati útmutatóhoz	4
Általános információk	4
Országok szerinti változatok	5
Útmutató a használati útmutató olvasásához	5
A gép leírása	6
Robotfűnyíró	6
Dokkoló állomás	7
Vezérlőkonzol	8
A robotfűnyíró működése	9
Működési elv	9
Kézi nyírás	10
Biztonsági berendezések	10
STOP gomb	10
Gépzárolás	10
Védőburkolatok	11
Kétkezes kezelés	11
Ütközésérzékelő	11
Felemelés elleni védelem	11
Dőlésérzékelő	11
A kijelző megvilágítása	11
Riasztó	11
GPS-védelem	11
A biztonság érdekében	11
Általános információk	11
Ruházat és felszerelés	13
Figyelem – elektromos sérülések veszélye	13
Akkumulátor	14
A gép szállítása	14
Üzembe helyezés előtt	15
Programozás	16
Üzemeltetés közben	16
Karbantartás és javítások	17
Tárolás hosszabb üzemszünet esetén	18
Hulladékkezelés	18
A szimbólumok leírása	19
Szállítási terjedelem	19
Első telepítés	20
Megjegyzések a dokkoló állomáshoz	20
A dokkoló állomás csatlakozói	22
A hálózati kábel csatlakoztatása a dokkoló állomáshoz	23
Szerelési anyagok	24
Az akkumulátor beszerelése	24
A vágási magasság beállítása	25
Utasítások az első telepítéshez	25
A nyelv, a dátum és a pontos idő beállítása	25
A dokkoló állomás telepítése	26
A határoló huzal lefektetése	27
A határoló huzal csatlakoztatása	30
A robotfűnyíró és a dokkoló állomás párosítása	34
A telepítés ellenőrzése	35
A robotfűnyíró programozása	36
Az első telepítés befejezése	38
Első nyírás az első telepítés után	38
iMow alkalmazás	38
Menü	39
Kezelési információk	39
Állapotkijelzés	40
Információs terület	41
Főmenü	42
Parancsok	42
Nyírási terv	43
Aktív idők	44
Nyírási idő	44
Információ	45

Beállítások	46	Dokkterület (RMI 632 C, RMI 632 PC)	62	Automatikus, akkumulátoros robotfűnyíró (RMI) dokkoló állomással (ADO)	74
iMow – gépbeállítások	46	Kézi nyírás	62	Műszaki adatok	75
Az esőérzékelő beállítása	46	A gép üzembe helyezése	63	Üzenetek	76
Az állapotkijelzés beállítása	47	Előkészületek	63	Hibakeresés	83
Telepítés	47	A vezérlőkonzol kiemelése és behelyezése	63	Szervizelési időpontok	87
Indulási pontok beállítása	48	A programozás beállítása	63	Az átadás igazolása	87
Biztonság	49	Fűnyírás az automatika használatával	64	A szervizelés igazolása	87
Szervizelés	50	Az aktív időktől független nyírás	64	Telepítési példák	88
Határoló huzal	51	Kézi nyírás	65		
A határoló huzal lefektetésének megtervezése	51	A robotfűnyíró dokkolása	65		
A nyírási terület vázlatának elkészítése	52	Az akkumulátor feltöltése	66		
A határoló huzal lefektetése	52	Karbantartás	67		
A határoló huzal csatlakoztatása	53	Karbantartási terv	67		
Huzaltávolságok – az iMow Ruler vonalzó használata	53	A gép tisztítása	67		
Éles sarkok	54	A fűnyíró kés kopáshatárainak ellenőrzése	68		
Szűk területek	54	A fűnyíró kés le- és felszerelése	68		
Összekötő szakaszok kialakítása	54	A fűnyíró kés élezése	69		
Elzárt területek	55	A menesztő tárcsa le- és felszerelése	69		
Mellékterületek	56	Huzalszakadás keresése	70		
Folyosók	56	Tárolás és téli leállítás	71		
Keresőhurkok az eltolt visszatéréshez	58	A dokkoló állomás leszerelése	72		
Precíz szegélynyírás	59	Általános pótalkatrészek	72		
Lejtős részek a nyírási területen	59	Külön tartozékok	72		
Huzaltartalék kialakítása	59	A kopás minimalizálása és a meghibásodások elkerülése	73		
A huzalösszekötők használata	60	Környezetvédelem	73		
Kis szegélytávolságok	60	Az akkumulátor kiszerezése	74		
Dokkoló állomás	61	Szállítás	74		
A dokkoló állomás kezelőelemei	61	A gép megemelése vagy hordozása	74		
Fűnyírási tanácsok	61	A gép rögzítése hevederekkel	74		
Általános információk	61	A gyártó uniós megfelelőségi nyilatkozata	74		
Mulcsozás	62				
Aktív idők	62				
Nyírási idő	62				

2. A használati útmutatóhoz

2.1 Általános információk

Ez a használati utasítás a 2006/42/EC irányelv értelmében a gyártó által kiadott **eredeti használati útmutató**nak minősül.

A STIHL folyamatosan dolgozik termékpalletájának továbbfejlesztésén, ezért fenntartjuk a termékkialakítás, a technológia és a felszereltség megváltoztatásának jogát. A fentiek miatt ennek a kiadványnak az adatai és ábrái alapján semmilyen igény nem támasztható.

A jelen használati utasításban adott esetekben olyan modellek leírása is szerepelhet, amely nem minden országban kaphatók.

Ezt a használati utasítást szerzői jogok védik. Minden jog fenntartva, különös tekintettel a sokszorosítás, a fordítás és az elektronikus rendszerek segítségével történő feldolgozás jogára.

2.2 Országok szerinti változatok

A STIHL a célországtól függően eltérő csatlakozódugókkal és kapcsolókkal szerelt gépeket szállít.

Az ábrákon Euro csatlakozóval rendelkező gépek láthatók – a más kiviteli csatlakozóval szerelt gépeket ugyanilyen módon kell a hálózathoz csatlakoztatni.

2.3 Útmutató a használati útmutató olvasásához

Az ábrák és a szövegek adott kezelési lépéseket írnak le.

A gépen található valamennyi szimbólum magyarázata megtalálható a jelen használati útmutatóban.

Az ábrák nézőpontja:

A „bal” és a „jobb” értelmezése a használati útmutatóban:

A kezelő a gép mögött áll (munkahelyzet), és a haladási irányban előre felé tekint.

Hivatkozás fejezetre:

Kapcsolódó és további magyarázatot nyújtó fejezetekre és pontokra nyíl hívja fel a figyelmet. A következő példában egy fejezetre történő utalás látható: (⇒ 3.)

Szövegrészek jelölése:

A leírt utasítások az alábbi példákban látható módon lehetnek jelölve.

A felhasználó beavatkozását igénylő kezelési lépések:

- Lazítsuk meg az 1-es csavart csavarhúzóval, húzzuk meg a 2-es kart ...

Általános felsorolások:

- a termék sportrendezvényeken vagy egyéb versenyeken való használata

Kiemelt jelentőségű szövegrészek:

A kiemelt jelentőségű szövegrészek hangsúlyozása érdekében ezeket a részeket a használati útmutatóban az alábbi szimbólumok egyikével jelöljük.



Veszély!

Figyelmeztetés balesetveszélyre és súlyos személyi sérülésekre. A leírt tevékenységet szükséges vagy tilos elvégezni.



Figyelem!

Figyelmeztetés személyi sérülések veszélyére. A leírt tevékenység lehetséges vagy valószínű sérülésektől óv meg.



Vigyzat!

A leírt tevékenységgel könnyű sérülések, ill. anyagi károk kerülhetnek el.



Megjegyzés

A gép tökéletesebb használatára vagy a lehetséges hibás kezelés elkerülésére vonatkozó információ.

Ábrára hivatkozó szövegrészek:

A gép használatához szükséges bizonyos ábrák a használati utasítás legelején találhatóak.

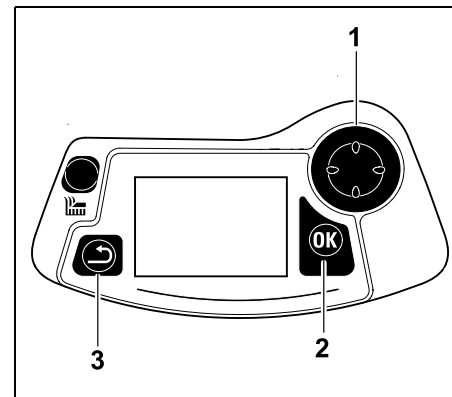
A használati utasítás szövegrészei mellett látható fényképezőgép-szimbólum az ábraoldalon található megfelelő ábrára hivatkozik.



Ábrák szövegrészekkel:

Az adott ábrára vonatkozó, az ábrán látható alkatrészekre utaló számokat tartalmazó kezelési lépések közvetlenül az ábra után találhatóak.

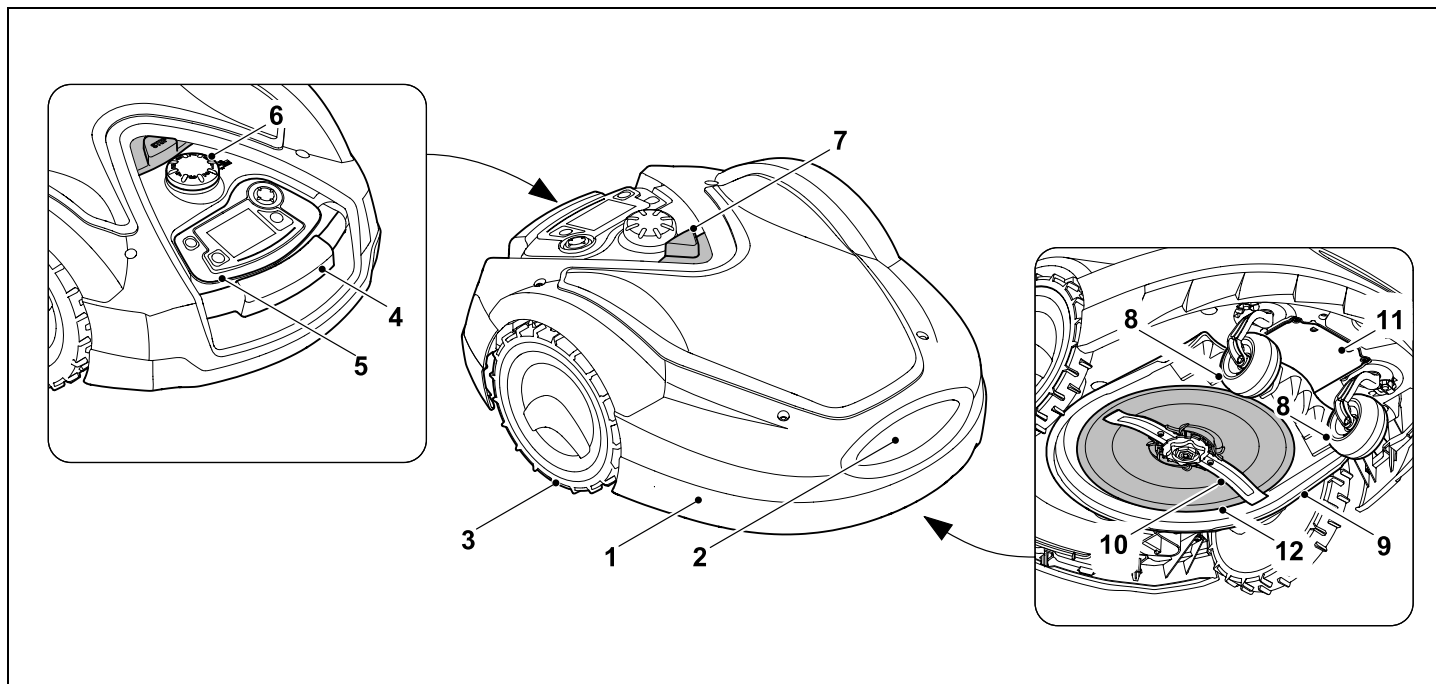
Példa:



Az irányítógombok (1) a menükön belüli navigációra szolgálnak, a beállítások megerősítése és az egyes menüpontok megnyitása az OK gomb (2) segítségével történik. A „Vissza” gomb (3) segítségével lehet kilépni a menükből.

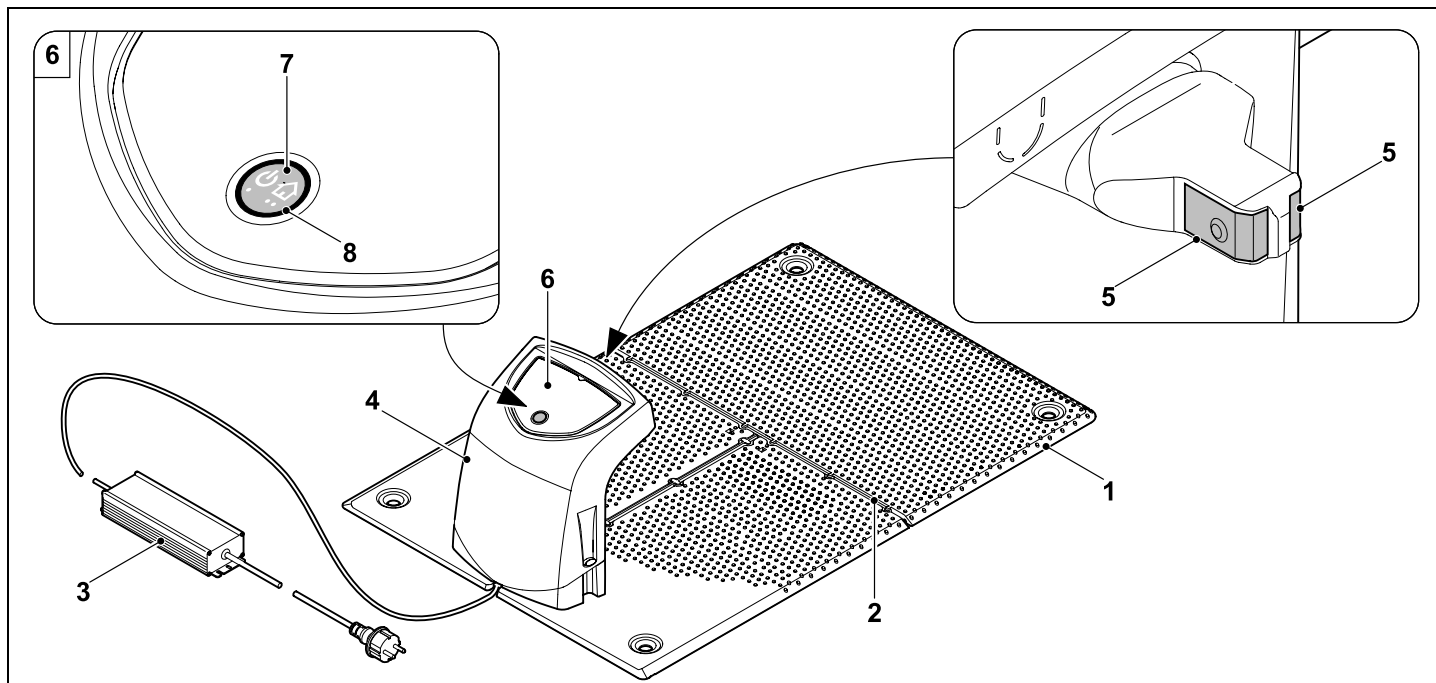
3. A gép leírása

3.1 Robotfűnyíró



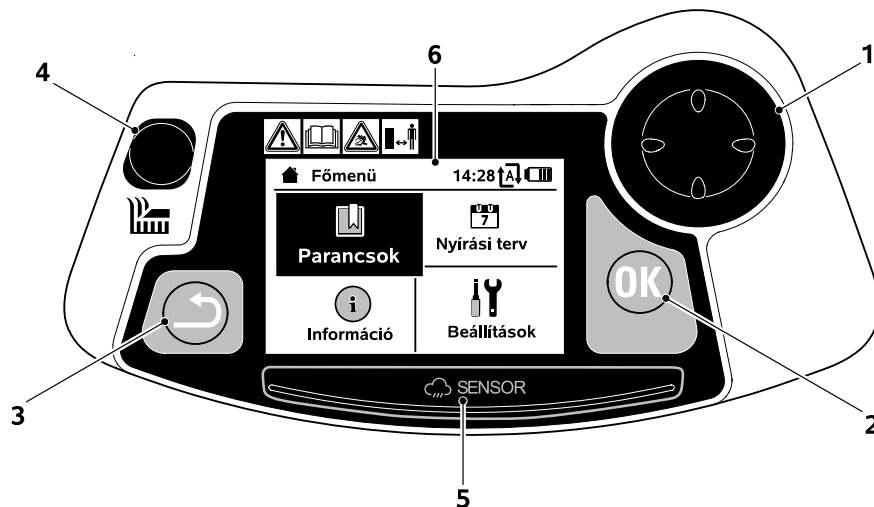
- | | | | |
|---|---|----|---|
| 1 | Mozgó csapágyazású burkolat
(⇒ 5.5), (⇒ 5.6) | 7 | STOP gomb (⇒ 5.1) |
| 2 | Töltőcsatlakozók:
csatlakoztatás a dokkoló
állomáshoz | 8 | Első kerék |
| 3 | Hátsó kerék | 9 | Nyírószerkezet |
| 4 | Hordfogantyú (⇒ 5.6) | 10 | Mindkét oldalán köszörült fűnyíró
kés (⇒ 16.3) |
| 5 | Levehető vezérlőkonzol (⇒ 3.3),
(⇒ 15.2) | 11 | Akkumulátortartó rekesz |
| 6 | Tekerőgomb a vágásmagasság-
állításához (⇒ 9.6) | 12 | Menesztő tárcsa |

3.2 Dokkoló állomás



- 1 Alaplemez
- 2 Kábelvezetők a határoló huzalhoz
(⇒ 9.11)
- 3 Hálózati csatlakozó
- 4 Levehető burkolat (⇒ 9.2)
- 5 Töltőcsatlakozók:
csatlakoztatás a robotfűnyíróhoz
- 6 Kezelőpanel
gombbal és LED-del (⇒ 13.1)
- 7 Gomb
- 8 LED-kijelző

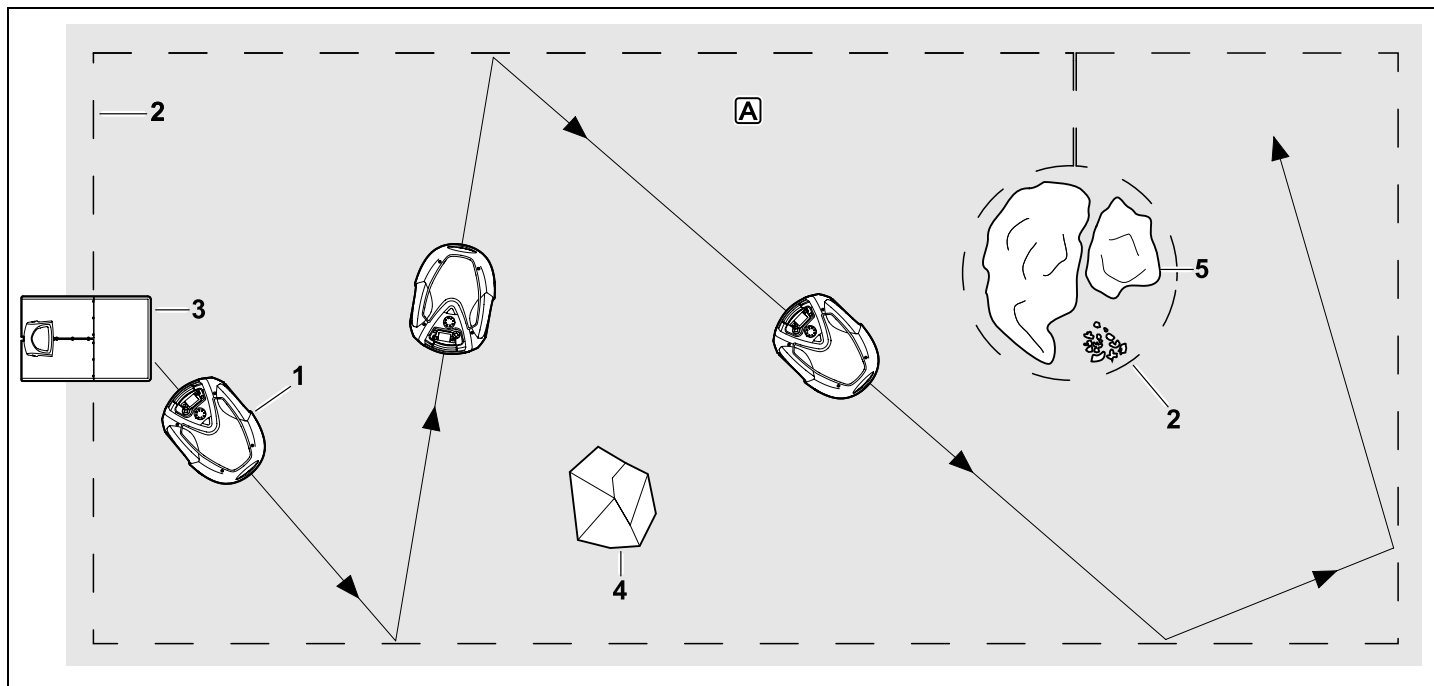
3.3 Vezérlőkonzol



- 1 Irányítógombok:
a robotfűnyíró irányítása (⇒ 15.6)
navigálás a menükben (⇒ 11.1)
- 2 OK gomb:
kézi nyírás (⇒ 15.6)
navigálás a menükben (⇒ 11.1)
- 3 „Vissza” gomb:
navigálás a menükben (⇒ 11.1)
- 4 Nyírási gomb:
kézi nyírás (⇒ 15.6)
az aktív időktől független
nyírás (⇒ 15.5)
- 5 Esőérzékelő (⇒ 11.12)
- 6 Grafikus kijelző

4. A robotfűnyíró működése

4.1 Működési elv



A robotfűnyírót (1) a füves területek automatikus nyírására tervezték. A gép a gyepet véletlenszerűen kiválasztott útvonalak mentén nyírja.

A nyírási terület **A** határainak felismeréséhez a terület körül határoló huzalt (2) kell lefektetni. Ezen halad keresztül a dokkoló állomás (3) által kibocsátott huzaljel.

A nyírási területen lévő elmozdíthatatlan akadályokat (4) ütközésérzékelő segítségével érzékeli a robotfűnyíró. A

határoló huzallal le kell választani a nyírási területről azokat a területeket (5), amelyeken a robotfűnyírónak nem szabad keresztülhaladnia, valamint azokat az akadályokat, amelyeknek nem ütközhet neki a gép.

Bekapcsolt automatika esetén a robotfűnyíró az aktív idő alatt (⇒ 11.7) magától elhagyja a dokkoló állomást, és elkezd a fűnyírást. Az akkumulátor feltöltéséhez a robotfűnyíró önállóan visszatér a dokkoló állomásra. A nyírási és

töltési ciklusok aktív időközön belüli számát, illetve időtartamát teljesen automatikusan határozza meg a gép. Ez gondoskodik a szükséges heti nyírási időtartam eléréséről.

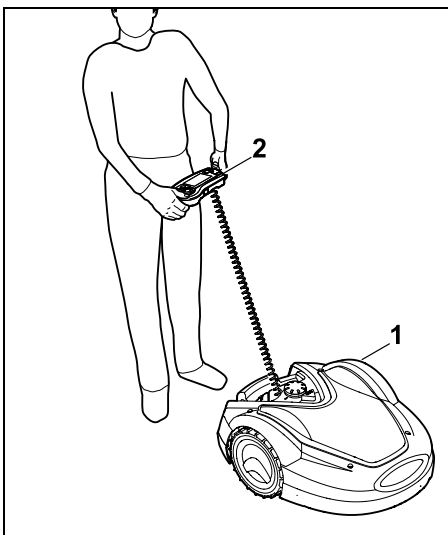
Az automatikus nyírási funkció kikapcsolása, illetve az **aktív időktől független** nyírási ciklusok esetén a nyírási gombbal, valamint a „Nyírás indítása”, illetve a „Nyírás késleltetett indítása” parancsokkal indítható el a nyírás. (⇒ 11.5)



A STIHL robotfűnyíró megbízható módon, zavartalanul üzemeltethető másik robotfűnyírók közvetlen közelében. Az elektromágneses

hullámok kibocsátása szempontjából a huzaljel eleget tesz az EGMF (Európai Kertigép-gyártók Egyesülete) szabványának.

4.2 Kézi nyírás



A robotfűnyíróval (1) kézi vezérlés mellett, a kézi vezérlésű fűnyíró gépekhez hasonlóan is nyírható a gyepe. Ehhez vegyük ki a vezérlőkonzolt (2), a „Parancsok” menüben válasszuk ki a „Kézi vezérlés” lehetőséget, kapcsoljuk be a fűnyíró kést és a kerékajtást, majd haladjunk a robotfűnyíró mögött. (⇒ 15.6)



Kézi nyírásnál az ütközésérzékelő és a szegélyhatárolás inaktív.

5. Biztonsági berendezések

A gép a biztonságos kezelés érdekében és a szakszerűtlen kezelés megakadályozása érdekében több biztonsági berendezéssel van felszerelve.



Sérülésveszély!

Ha valamelyik biztonsági berendezésen hibát észlel, akkor a gépet tilos üzembe helyezni. Forduljunk szakszervizhez, lehetőség szerint STIHL szakszervizhez.

5.1 STOP gomb

A robotfűnyíró felső részén lévő piros STOP gomb megnyomásával azonnal leállítható a gép működése. A fűnyíró kés néhány másodpercen belül leáll, és a kijelzőn megjelenik a „STOP gomb megnyomva” üzenet. Amíg az üzenet aktív, a robotfűnyíró biztonságos állapotban marad, és nem helyezhető üzembe. (⇒ 24.)

Bekapcsolt automatika esetén az üzenet OK gombbal történő megerősítését követően a gép rákérdez, hogy folytassa-e az automatikus működést.

Az **Igen** lehetőség kiválasztása esetén a robotfűnyíró a nyírási terv szerint nyírja tovább a területet.

A **Nem** lehetőség kiválasztásakor a robotfűnyíró álló helyzetben marad a nyírási területen, és az automatika kikapcsol. (⇒ 11.5)



A STOP gomb hosszabb lenyomva tartása a gépzárolást is bekapcsolja. (⇒ 5.2)

5.2 Gépzárolás

A robotfűnyírókat a karbantartási és tisztítási munkálatok, a szállítás és az ellenőrzés előtt zárolni kell.

Bekapcsolt gépzárolás mellett a robotfűnyíró nem helyezhető üzembe.



A gépzárolás **bekapcsolása**:

- a **STOP gomb** hosszan tartó lenyomásával,
- a **Parancsok** menüben,
- a **Biztonság** menüben.

A gépzárolás bekapcsolása a „Parancsok” menü segítségével:

- A „Parancsok” menüben válasszuk ki az „iMow zárolása” lehetőséget, majd erősítsük meg az OK gombbal. (⇒ 11.5)

A gépzárolás bekapcsolása a „Biztonság” menü segítségével:

- A „Beállítások” menüben nyissuk meg a „Biztonság” almenüt. (⇒ 11.16)
- Válasszuk ki az „iMow zárolása” lehetőséget, majd erősítsük meg az OK gombbal.

A gépzárolás feloldása:

- A gép szükség esetén bármelyik gomb megnyomásával készenlétbe kerül.

- Oldjuk fel a gépzárolást a megjelenített billentyűkombinációval. Ehhez a **nyírási gombot** és az **OK gombot** a megjelenített sorrendben kell megnyomni.



5.3 Védőburkolatok

A robotfűnyíró olyan biztonsági védőburkolatokkal rendelkezik, amelyek megakadályozzák, hogy véletlenül hozzánk érhesen a fűnyíró kés és a gép által kidobott lenyírt fű. Ilyen védőfelszerelés a burkolat.

5.4 Kétkezes kezelés

Kézi nyírás esetén a fűnyíró kés csak úgy indítható be, hogy a jobb hüvelykujjunkkal lenyomva tartjuk az OK gombot, majd a bal hüvelykujjunkkal megnyomjuk a nyírási gombot. Ezt követően csak a nyírási gombot kell lenyomva tartani a nyíráshoz.



5.5 Ütközésérzékelő

A robotfűnyírót mozgó burkolattal szerelték fel, amely ütközésérzékelőként szolgál. A gép azonnal megáll, ha a gép az automatikus működés során egy adott minimális értéknél (10 cm) magasabb, szilárd, a talajon elmozdulni nem képes akadálnak ütközik. Ezt követően megváltoztatja a menetirányt, és folytatja a nyírási ciklust. Amennyiben az ütközésérzékelő túl gyakran jelez, a fűnyíró kést is leállítja a gép.



A gép bizonyos erővel ütközik neki az akadályoknak. A kevésbé szilárd akadályokat, illetve a könnyű tárgyakat (pl. a kis virágcserepeket) emiatt felboríthatja, illetve károsíthatja.

A STIHL azt javasolja, hogy távolítsuk el az akadályokat, illetve határoljuk körül azokat elzárt területekkel. (⇒ 12.9)

5.6 Felemelés elleni védelem

A robotfűnyíró azonnal megszakítja a nyírási ciklust, ha a burkolatánál vagy a hordfogantyúnál felemelik. A fűnyíró kés néhány másodpercen belül leáll.

5.7 Dőlésérzékelő

Ha működés közben a meredekség a megengedettnél nagyobb, a robotfűnyíró azonnal irányt vált. Felborulás esetén a kerékajtás és a fűnyíró motor kikapcsol.

5.8 A kijelző megvilágítása

Működés közben a kijelző megvilágítása aktív. A megvilágításnak köszönhetően a robotfűnyíró helye sötétben is jól látható.

5.9 Riasztó

Bekapcsolt riasztó esetén figyelmeztető hangjelzés hallható a robotfűnyíró megemelését követően, ha egy percen belül nem írják be a PIN-kódot. (⇒ 11.16)

A robotfűnyíró kizárólag a mellékelt dokkoló állomással üzemeltethető. Másik dokkoló állomást párosítani kell a robotfűnyíróhoz. (⇒ 11.16)



A STIHL az „Alacsony”, a „Közepes” vagy a „Magas” **biztonsági fokozat** beállítását javasolja. Így biztosítható, hogy jogosulatlan személyek nem helyezhetik üzembe a robotfűnyírót másik dokkoló állomással, illetve nem változtathatják meg a beállításokat vagy a programozást.

5.10 GPS-védelem

Az **RMI 632 C** és **RMI 632 PC** modelleket GPS-vevővel látták el. Aktiv GPS-es védelem esetén a gép tulajdonosa értesítést kap, ha a gépet a dokkterületen kívül helyezik üzembe. Emellett a kijelzőn a PIN kód megadását kérő üzenet jelenik meg. (⇒ 14.5)



Javaslat:

Mindig kapcsoljuk be a GPS-es védelmet. (⇒ 11.16)

6. A biztonság érdekében

6.1 Általános információk



A géppel való munkavégzés közben feltétlenül tartsuk be az alábbi balesetvédelmi előírásokat.



Az első üzembe helyezés előtt figyelmesen olvassuk el a teljes használati utasítást. A használati utasítást gondosan meg kell őrizni a későbbi használatához.

Az alábbi óvintézkedések elengedhetetlenek a személyi biztonság érdekében, azonban a felsorolás nem teljes körű. A gépet mindig előrelátóan,

felelősségteljesen kell üzemeltetni, és szem előtt kell tartani, hogy a felhasználó felelős a más személyeket ért balesetekért vagy azok tulajdonának károsodásáért.

A „használat” magában foglalja a robotfűnyírón, a dokkoló állomáson és a határoló huzalon végzett összes munkát.

„Felhasználónak” minősülnek a következők:

- a robotfűnyírót újraprogramozó, illetve a meglévő programot megváltoztató személyek,
- a robotfűnyírón munkálatokat végző személyek,
- a gépet üzembe helyező vagy bekapcsoló személyek,
- a határoló huzalt lefektető vagy felszedő, illetve a dokkoló állomást telepítő vagy leszerelő személyek.

Ebben a használati utasításban az **iMow alkalmazás** használata is „használatnak” minősül.

A gépet csak kipihenten, jó szellemi és fizikai kondícióban szabad használni. Egészségügyi panaszok esetén javasolt az orvos megkérdezése arról, lehetséges-e a géppel történő munkavégzés. A reakcióképességet befolyásoló gyógyszerek szedése, alkohol, illetve kábítószerek fogyasztása után tilos a géppel dolgozni.

Ismerkedjünk meg a gép kezelőszerveivel és használatával.

A gépet csak olyan személyek használhatják, akik elolvasták a használati utasítást, és értenek a gép kezeléséhez. Az első üzembe helyezés előtt a felhasználónak törekednie kell arra, hogy szakszerű és gyakorlati eligazításban részesüljön. Az eladónak vagy más

szakembernek el kell magyaráznia a felhasználónak, hogyan használható a gép biztonságosan.

Az eligazítás során különösen arra kell felhívni a figyelmét a felhasználónak, hogy a géppel végzett munkához fokozott óvatosság és koncentráció szükséges.

A kockázatok a gép előírászerű használata esetén sem küszöbölhetők ki teljesen.



Fulladás miatti életveszély!

A csomagolóanyaggal játszó gyermekeket fulladásveszély fenyegeti. A csomagolóanyagot mindig tartsuk távol a gyermekektől.

Csak olyan személyeknek adjuk kölcsön vagy bérbe a gépet, akik alapvetően ismerik ezt a modellt és kezelését. A használati utasítás a gép része, és mindig mellékelni kell hozzá.

A gépet soha nem használhatják gyermekek, korlátozott fizikai, érzékelési vagy szellemi képességű személyek, valamint megfelelő tapasztalattal és tudással nem rendelkező személyek, akik nem ismerik a gépre vonatkozó utasításokat.

Soha ne engedjük meg, hogy gyermekek vagy 16 év alatti személyek használják a gépet. Helyi rendelkezések korhatárhoz köthetik a gép használatát.



Figyelem - balesetveszély!



Nyírás közben ne engedjük a gyermekeket a nyírási területre és a gép közelébe.



Nyírás közben ne engedjük a kutyákat és más háziállatokat a nyírási területre és a gép közelébe.

Biztonsági okokból a STIHL által jóváhagyott tartozékok és kiegészítő berendezések szakszerű felszerelésén kívül a gép minden módosítása tilos, és a garancia megszűnéséhez vezet. A jóváhagyott tartozékokkal és kiegészítő berendezésekkel kapcsolatban a STIHL szakkereskedőknél tájékozódhat.

Különösen tilos a gépen a villanymotorok teljesítményének vagy fordulatszámának a módosítására irányuló beavatkozást végezni.

Nem szabad olyan változtatásokat végezni a gépen, amelyek a zajkibocsátás növekedéséhez vezetnek.

A gép szoftverét biztonsági okokból soha nem szabad módosítani vagy manipulálni.

Közterületen, parkokban, sportpályákon, út mentén, mező- és erdőgazdasági üzemekben történő használat során különös óvatosság szükséges.

A géppel tilos tárgyakat, állatokat vagy személyeket – különösen gyerekeket – szállítani.

Soha ne engedjük, hogy mások – különösen gyermekek – a robotfűnyíróval húzassák magukat vagy arra felüljenek.

Figyelem – balesetveszély!

A robotfűnyírót automatikus fűápoláshoz és kézi fűnyíráshoz tervezték. Ettől eltérő alkalmazás nem megengedett, mert veszélyes lehet vagy a gép károsodásához vezethet.

A felhasználó testi épségének veszélyeztetése miatt a gépet nem szabad többek között az alábbiakra használni:

- bokrok, sövények és cserjék nyírására,
- futónövények nyírására,
- fűápolásra tetőkerteken és virágládákban,
- fa- és sövénynyesedék aprítására,
- gyalogutak tisztítására (felszívás, lefújás),
- talajegyenetlenségek, pl. vakondtúrások elegyengetésére.

6.2 Ruházat és felszerelés



Viseljünk vastag, csúszásmentes talpú lábbelit, és soha ne dolgozzunk mezítláb vagy szandálban a következő esetekben:

- a robotfűnyíró vezérlőkonzol segítségével történő mozgásánál,
- a működő robotfűnyíró megközelítésénél,
- a pázsit kézi nyírásakor. (⇒ 15.6)



A telepítés, a karbantartási munkálatok, valamint a gépen és a dokkoló állomáson végzett minden egyéb munka során viseljünk megfelelő munkaruhát.

Soha ne viseljünk lógó ruházatot, ékszert, nyakkendőt vagy sálát, amely beakadhat a mozgó alkatrészekbe.

Különösen a következő esetekben viseljünk hosszú nadrágot:

- a működő robotfűnyíró megközelítésénél,
- a pázsit kézi nyírásakor.



Karbantartási és tisztítási munkálatok során, a huzal lefektetésekor és felszedésekor, valamint a dokkoló állomás rögzítésekor mindig viseljünk vastag kesztyűt. A fűnyíró késen végzett munkálatok során, valamint a rögzítő cövekek és a dokkoló állomás rögzítőinek beütésekor különösen óvjuk a kezünket.

A gépen végzendő munkálatok előtt mindig fogjuk össze és biztosítsuk a hosszú hajat (pl. fejkendővel, sapkával).



A rögzítő cövekek és a dokkoló állomás rögzítőinek beütésekor viseljünk megfelelő védőszemüveget.

6.3 Figyelem – elektromos sérülések veszélye



Figyelem! Áramütésveszély!

Érintésvédelmi szempontból különösen fontos a hálózati kábel, valamint a hálózati csatlakozódugó épsége. Az áramütés veszélyének elkerülése érdekében tilos sérült kábeleket, aljzatokat és csatlakozókat vagy nem előírászerű csatlakozóvezetéseket használni.



Ellenőrizzük rendszeresen a csatlakozóvezetéseket, különös tekintettel a sérülésekre és az öregedés jeleire (töredezés).

Kizárólag eredeti hálózati csatlakozót használjunk.

A hálózati csatlakozó nem használható a következő esetekben:

- ha sérült vagy elhasználódott,
- ha a vezeték sérült vagy elhasználódott – különösen a hálózati csatlakozóvezeték épségét és öregedését kell ellenőrizni.

A hálózati kábel, valamint a hálózati csatlakozó karbantartási és javítási munkáit kizárólag szakember végezheti.

Áramütés veszélye!

Tilos sérült vezetéket az elektromos hálózathoz csatlakoztatni vagy megérinteni az elektromos hálózatról történő leválasztása előtt.

A hálózati adapter csatlakozóvezetékét nem szabad átalakítani (pl. lerövidíteni). A hálózati hálózati adapter és a dokkoló állomás közötti kábelt nem szabad meghosszabbítani.

A hálózati adapter és a kábel nem lehet tartósan nedves talajon.

Áramütés veszélye!

Tilos sérült kábeleket, aljzatokat és csatlakozókat vagy nem előírás szerinti csatlakozóvezetéseket használni.

Mindig ügyeljünk arra, hogy a használt hálózati vezetéseket megfelelő biztosíték védje.

A csatlakozóvezetékét nem a vezeték húzásával, hanem a csatlakozó és az aljzat szétválasztásával kell kihúzni.

A gép csak olyan tápellátáshoz csatlakoztatható, amely legfeljebb 30 mA-es kioldási áramú hibaáram-megszakítóval biztosított. Ezzel kapcsolatos további információk villanszerelőtől kérhetők.

Ha a hálózati csatlakozót épületen kívüli áramellátáshoz csatlakoztatják, akkor kültéri dugaszolóaljzatot kell használni. Az adott országban érvényes további előírásokról a villanszerelő ad tájékoztatást.

Ha a gép áramfejlesztő berendezéshez van csatlakoztatva, szem előtt kell tartani, hogy az áramingadozások miatt megsérülhet.

6.4 Akkumulátor

Csak eredeti akkumulátort használjunk.

Az akkumulátor kizárólag STIHL robotfűnyírókba történő rögzített beépítésre alkalmas. Itt optimális az

akkumulátor védelme, és akkor töltődik, amikor a robotfűnyíró a dokkoló állomáson van. Egyéb töltőkészülék nem használható. A nem megfelelő töltőkészülék használata áramütésveszéllyel, túlmelegedéssel vagy maró akkumulátorfolyadék kiömlésével járhat.

Soha ne bontsuk meg az akkumulátort.

Ügyeljünk arra, hogy az akkumulátor ne essen le.

Ne használjunk hibás vagy deformálódott akkumulátort.

Az akkumulátort tartsuk gyermek számára elérhetetlen helyen.



Robbanásveszély!

Óvjuk az akkumulátort a közvetlen napfénytől, hőtől és nyílt lángtól. Az akkumulátort tilos tűzbe dobni.



Az akkumulátor kizárólag a -10 °C és +50 °C közötti hőmérséklet-tartományban használható és tárolható.



Óvjuk az akkumulátort az esőtől és a nedvességtől – tilos folyadékba meríteni.



Ne tegyük ki az akkumulátort mikrohullámú sugárzásnak vagy magas nyomásnak.

Soha ne kössük össze az akkumulátor érintkezőit fémtárggyal, ezzel rövidzárlatot okozva. A rövidzárlat károsíthatja az akkumulátort.

A nem használt akkumulátort fémtárgyaktól (pl. szögek, érmék, ékszerek) távol tároljuk. Ne használjunk fém szállítótartályokat – **Robbanás- és tűzveszély!**

Nem megfelelő használat esetén az akkumulátorból folyadék folyhat ki – kerüljük az érintkezést az akkumulátorfolyadékkal! Ha az akkumulátorfolyadék véletlenül a bőrre kerül, vízzel öblítsük le. Az akkumulátorfolyadék szembe kerülése esetén forduljunk orvoshoz. A kiömlő akkumulátorfolyadék bőrizgató hatású lehet, égési és marási sérüléseket okozhat.

Ne helyezünk tárgyakat az akkumulátor szellőzőnyílásaiba.

További biztonsági tudnivalók:

<http://www.stihl.com/safety-data-sheets>

6.5 A gép szállítása

A robotfűnyíró megemelése és szállítása előtt mindig zárjuk a gépet. (⇒ 5.2)

Szállítás előtt hagyjuk lehűlni a gépet.

A gép megemelése és hordozása során ne érjünk a fűnyíró késhez. A robotfűnyíró kizárólag a hordfogantyúnál emelhető fel, soha ne nyúlunk a gép alá.

Vegyük figyelembe a gép tömegét, és szükség esetén használjunk megfelelő segédeszközt (emelőszerkezetet).

A gépet és az azzal szállított gépalkatrészeket (pl. dokkoló állomás) megfelelően méretezett rögzítőeszközökkel (hevederek, kötelek stb.) kell a rakfelületen rögzíteni a jelen használati utasításban szereplő rögzítési pontokon. (⇒ 21.)

A gép szállításakor be kell tartani a helyi jogszabályi előírásokat, különösen a rakományok biztonságára és a tárgyak rakodófelületeken történő szállítására vonatkozó előírásokat.

Az akkumulátort ne hagyjuk autóban, és soha ne tegyük ki közvetlen napfénynek.

A lítiumion akkumulátorokat szállításkor különösen gondosan kell kezelni, elsősorban a rövidzárlat megakadályozására ügyeljünk. Az akkumulátort a sérülésmentes eredeti csomagolásban vagy a robotfűnyíróban szállítsuk.

6.6 Üzembe helyezés előtt

Győződjünk meg arról, hogy a gépet használó összes személy ismeri a használati utasítást.

Kövessük a dokkoló állomás (⇒ 9.1) és a határoló huzal (⇒ 12.) telepítésére vonatkozó utasításokat.

A határoló huzalt és a hálózati kábelt megfelelően a talajhoz kell rögzíteni, nehogy botlásveszélyt jelentsen. A huzalokat és a kábeleket ne vezessük át szegélyeken (pl. járdaszegélyen, térkő peremén). Ha a huzalokat és a kábeleket olyan talajon fektetjük le, amelybe a mellékelt rögzítő cövekek nem üthetők be (pl. térkő, járda), használjunk kábelcsatornát.

Rendszeresen ellenőrizzük a határoló huzal és a hálózati kábel megfelelő elhelyezését.

A botlásveszély elkerülése érdekében mindig teljesen üssük be a rögzítő cövekeket.

A dokkoló állomást ne helyezzük el nehezen belátható helyekre (pl. épület sarka mögé), nehogy botlásveszélyt jelentsen.

A dokkoló állomás telepítési helyét lehetőleg úgy válasszuk meg, hogy csúszómászók (pl. hangyák vagy csigák)

ne férhessenek hozzá. Különösen a hangyabolyokat és a komposztáló berendezéseket kerüljük.

A határoló huzal megfelelő lefektetésével zárjuk ki azokat a területeket, amelyeken a robotfűnyíró nem tud biztonságosan végighaladni (pl. lezuhanás veszélye miatt).

A STIHL azt javasolja, hogy a robotfűnyírót kizárólag füves területeken és szilárd utakon (pl. kőburkolatú behajtókon) működtessük.

A robotfűnyíró nem ismeri fel azokat a helyeket, ahonnan leeshet (pl. a szegélyeket, peremeket, úszómedencéket, tavakat). Ha a határoló huzalt olyan helyek mentén fektetjük le, ahonnan a gép esetleg leeshet, biztonsági okokból **1 m**-nél nagyobb távolságot tartunk a határoló huzal és a veszélyforrás között.

Rendszeresen vizsgáljuk át a terepet, ahol a gépet használni fogjuk, és távolítsunk el minden követ, botot, drótot, csontot és más idegen tárgyat, amelyet a gép kirepíthet.

A határoló huzal lefektetését követően vigyünk le minden szerszámot a nyírási területről. A törött vagy sérült rögzítő cövekeket ki kell húzni a füves talajból, és hulladékként kell kezelni azokat.

Ellenőrizzük rendszeresen a nyírni kívánt területet, nincsenek-e rajta egyenetlenségek, és szükség esetén szüntessük meg azokat.

Soha ne használjuk a gépet, ha a védelmi berendezések sérültek vagy nincsenek felszerelve.

Tilos a gyártó által a gépbe épített kapcsoló- és biztonsági berendezéseket eltávolítani vagy áthidalni.

A gép használata előtt ki kell cserélni a hibás, elhasználódott vagy sérült alkatrészeket. A gép olvashatatlaná vált vagy megsérült figyelmeztető és veszélyjelzéseit ki kell cserélni. A pótmatricák és minden további pótalkatrész beszerezhető a STIHL szakkereskedőknél.

Üzembe helyezés előtt győződjünk meg az alábbiakról:

- Üzembiztos állapotban van a gép. Ez azt jelenti, hogy a burkolatoknak és a védelmi berendezéseknek felszerelve, valamint kifogástalan állapotban kell lenniük.
- Üzembiztos állapotban van a dokkoló állomás. Az összes burkolatnak megfelelően felszerelve, kifogástalan állapotban kell lennie.
- A gép előírászerűen felszerelt hálózati dugaszolóaljzathoz csatlakozik.
- Kifogástalan állapotban van a csatlakozóvezeték és a hálózati csatlakozódugó szigetelése.
- Nincs elhasználódva vagy megsérülve a teljes gép (a ház, a burkolat, a rögzítőelemek, a fűnyíró kés, a késtengely stb.).
- Az előírásoknak megfelelő állapotban van a fűnyíró kés és a késrögzítés (megfelelő a rögzítés, nem sérült vagy kopott a kés). (⇒ 16.3)
- Nem hiányzik csavar, anyacsavar vagy más rögzítőelem, valamint ezek mindegyike meg van húzva. A laza csavarokat és anyacsavarokat üzembe helyezés előtt meg kell húzni (tartasuk be a meghúzási nyomatékokat).

El kell végezni minden szükséges munkát, illetve szakszervizbe kell vinni a gépet. A STIHL cég erre a célra a STIHL szakszerveket ajánlja.

6.7 Programozás

Vegyük figyelembe a villanymotoros kerti gépek üzemidejére vonatkozó helyi előírásokat, és az aktív időket ennek megfelelően programozzuk be. (⇒ 14.3)

A programozást különösen arra figyelve alakítsuk ki, hogy a nyírás során ne tartózkodjanak gyermekek vagy állatok a nyírni kívánt területen.

Az **RMI 632 C és RMI 632 PC** modelleknek a programozásnak az **iMow alkalmazás** segítségével történő módosítása olyan működést okozhat, amelyre mások nem feltétlenül számítanak. Emiatt a nyírási terv megváltoztatásáról minden érintett személyt előzetesen értesíteni kell.

Tilos a robotfűnyírót öntözőberendezésekkel egyidejűleg üzemeltetni, a programozást ennek megfelelően kell végezni.

Győződjünk meg arról, hogy a megfelelő dátumot és időpontot állítottuk be a robotfűnyírón. Szükség esetén korrigáljuk a beállításokat. A helytelen értékek a robotfűnyíró véletlen elindulásához vezethetnek.

6.8 Üzemeltetés közben



Különösen a gyermekeket és az állatokat tartsuk távol.

Soha ne engedjük a gyermekeknek, hogy a működő robotfűnyírót megközelítsék vagy azzal játszanak.

Az **RMI 632 C és RMI 632 PC** modelleknek a nyírási ciklusnak az **iMow alkalmazás** segítségével történő elindítása mások számára váratlan lehet. Emiatt a robotfűnyíró lehetséges működéséről minden érintett személyt előzetesen értesíteni kell.

Soha ne hagyjuk a működő robotfűnyírót felügyelet nélkül, ha állatok vagy személyek – különösen gyermekek – tartózkodnak a közelében.

Ha a robotfűnyírót közterületen üzemeltetjük, táblákat kell elhelyezni a nyírási terület körül az alábbi szöveggel: „Figyelem! Automatikus fűnyíró gép! Ne menjünk a gép közelébe! Ügyeljünk a gyerekekre!”



Figyelem – sérülésveszély!

Soha ne tegyük a kezünket vagy a lábunkat a forgó alkatrészekre vagy azok alá.

Soha ne érjünk a forgó késhez.

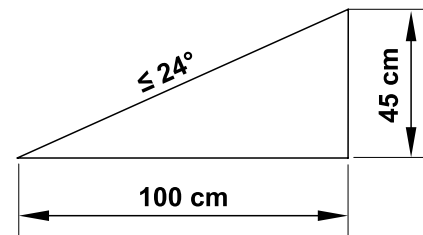
Zivatar előtt, illetve villámcsapás veszélye esetén húzzuk ki a hálózati csatlakozót az elektromos csatlakozóaljzatból. A robotfűnyírót ilyenkor nem szabad üzembe helyezni.

Nem szabad megbillenteni vagy felemelni a robotfűnyírót, ha a villanymotor működik.

Működő villanymotor mellett soha ne próbálja meg megváltoztatni a gép beállításait.

A gépet biztonsági okokból nem szabad 24°-nál (45%) meredekebb területeken használni. **Sérülésveszély!**

24° meredekség 100 cm-es vízszintes távolságra vetítve 45 cm-es függőleges emelkedésnek felel meg.



Vegyük figyelembe a vágóeszköz utánforgási idejét, ami a teljes leállásig néhány másodpercet vehet igénybe.

Működés közben nyomjuk meg a **STOP gombot** (⇒ 5.1) a következő esetekben:

- a menübeállítások végrehajtása, illetve módosítása előtt,
- a programozás beállítása előtt,
- a vezérlőkonzol kivétele előtt.

Kapcsoljuk be a **gépzárolást** a következő esetekben: (⇒ 5.2)

- A gép felemelése és hordozása előtt.
- A gép szállítása előtt.
- Mielőtt a beszorult testek eltávolításába vagy az eltömődések megszüntetésébe kezdünk.
- A fűnyíró késen végzendő munkák előtt.
- A gép ellenőrzése vagy tisztítása előtt.

- Ha a gép idegen tárgyba ütközött, vagy a robotfűnyírón szokatlanul erős rezgések lépnek fel. Ilyen esetben ellenőrizni kell a gépet, különös tekintettel a vágóegységre (kés, késtengely, késrögztítés) épségére, és el kell végezni a szükséges javításokat a gép újraindítása és a géppel végzett további munka előtt.



Sérülésveszély!

Az erős rezgések általában hibára utalnak.

Különösen tilos a robotfűnyírót sérült vagy elhajlott késtengellyel, illetve sérült vagy elhajlott fűnyíró késsel üzembe helyezni.

Ha nem rendelkezünk megfelelő ismeretekkel, a szükséges javításokat szakemberrel végeztessük – lehetőség szerint STIHL szakszervizhez forduljunk.

A gép elhagyása előtt végezzük el a robotfűnyíró biztonsági beállításait, hogy jogosulatlan személyek ne tudják azt üzembe helyezni. (⇒ 11.16)

Kézi nyírás:

A gépet óvatosan, a „Kézi nyírás” fejezetben foglalt utasítások szerint kell beindítani. (⇒ 15.6)

Csak napfény vagy megfelelő mesterséges megvilágítás mellett dolgozzunk.

A gép gombjait, különösen a nyírási gombot, soha ne rögzítsük mechanikusan.

A felhasználó mindig a gép mögött tartózkodjon. Mindig ügyeljünk arra, hogy a lábunk elég távol legyen a késtől.

A megcsúszás, illetve elesés miatt fennálló sérülésveszély megakadályozása érdekében fűnyírás közben soha ne fussunk.

Különösen óvatosan járjunk el, amikor a robotfűnyírót megfordítjuk, vagy magunk felé húzzuk.

Nedves talajon a csúszásveszély miatt fokozott balesetveszély áll fenn. Ekkor különösen óvatosan kell dolgozni a megcsúszás megakadályozása érdekében. Lehetőség szerint kerülni kell a nedves talajon történő kézi nyírást.

Ügyeljünk arra, hogy lejtős terepen mindig stabilan álljunk, valamint kerüljük a túl meredek lejtőkön történő nyírást.

A lejtőhöz képest keresztirányban nyírjunk, sohase felfelé vagy lefelé, és mindig ügyeljünk arra, hogy a robotfűnyíró felett helyezkedjünk el, így ha esetleg elveszítjük az ellenőrzést a gép felett, a gép nem haladhat át rajtunk.

A füves talajon lévő nehezen látható tárgyakat (öntözőberendezések, cölöpök, vízcsapok, alapok, elektromos vezetékek stb.) ki kell kerülni. Soha ne haladjunk át ezeken a tárgyakon.

Soha ne haladjunk át szándékosan akadályokon. Kézi nyírásnál az ütközésérzékelő inaktív.

A gép és az ahhoz tartozó kiegészítő eszközök üzemeltetése során ne hajoljunk előre, mindig ügyeljünk az egyensúlyunkra, gondoskodjunk arról, hogy lejtős talajon is stabilan álljunk, valamint arra, hogy mindig egyenletes sebességgel haladjunk, soha nem szaladva.

6.9 Karbantartás és javítások

A tisztítási, javítási és karbantartási munkálatok előtt kapcsoljuk be a gépzárolást, és állítsuk a robotfűnyírót szilárd, sík talajra.



A dokkoló állomáson és a határoló huzalon végzendő munkálatok előtt mindig húzzuk ki a hálózati csatlakozódugót.



Minden karbantartási munka előtt hagyjuk a robotfűnyírót kb. 5 percig lehűlni.

A hálózati csatlakozóvezetékét kizárólag hivatalos villanszerelő javíthatja, ill. cserélheti ki.

A gépen végzett munkálatok után, az újbóli üzembe helyezést megelőzően ellenőrizzük és szükség esetén korrigáljuk a robotfűnyíró programozását. Különösképpen a dátum és a pontos idő beállítására kell figyelni.

Tisztítás:

Rendszeres időközönként a teljes gépet gondosan meg kell tisztítani. (⇒ 16.2)

Soha ne irányítsunk vízszugarat (különösen nagynyomású mosót ne) a motor részeire, a tömítésekre, az elektromos alkatrészekre és a csapágyakra. Ennek figyelmen kívül hagyása meghibásodásokhoz, illetve drága javításokhoz vezethet. Ne tisztítsuk a gépet folyó víz alatt (pl. kerti locsolótömlő segítségével). Ne használjunk agresszív tisztítószeret. Ezek megsérthetik a műanyag és fém alkatrészeket, ami hátrányosan befolyásolhatja a STIHL gép biztonságos működését.



Karbantartási munkák:

Csak a jelen használati utasításban leírt karbantartási munkákat végezheti el a felhasználó, minden más munkát szakszervizben kell elvégeztetni. Ha Ön nincs a szükséges ismeretek vagy segédeszközök birtokában, **mindig** forduljon szakszervizhez.

A STIHL azt javasolja, hogy a karbantartási és javítási munkákat csak STIHL szakszervizzel végeztesse el. A STIHL szakszervizek munkatársai oktatásokon vesznek részt, és rendelkezésükre állnak a cég által kiadott műszaki információk is.

Csak olyan szerszámokat, tartozékokat és kiegészítő berendezéseket használjon, amelyeket a STIHL az adott géphez jóváhagyott vagy azokkal műszakilag egyenértékűek, ellenkező esetben személyi sérüléssel vagy a gép károsodásával járó baleset veszélye következhet be. Kérdéseivel forduljon bizalommal valamelyik szakszervizhez.

A STIHL eredeti szerszámai, tartozékai és a pótalkatrészek optimálisan az adott berendezéshez, és a kezelő igényeihez vannak hangolva. Az eredeti STIHL pótalkatrészek a STIHL alkatrészszámról, a STIHL feliratról és adott esetben a STIHL alkatrészszimbólumról ismerhetők fel. Kisméretű alkatrészeken szerepelhet a szimbólum magában is.

Mindig tartsa tisztán és olvashatóan a figyelmeztető és tájékoztató címkéket. A sérült vagy elveszett címkéket a STIHL szakkereskedőknél beszerezhető eredeti címkékre kell kicserélni. Ha valamelyik alkatrészt újra cseréli ki, ügyeljen arra, hogy az új alkatrész ugyanolyan címkével legyen ellátva.

A vágóegységen végzett munkák csak vastag munkakesztyűben, a legnagyobb óvatosság mellett végezhetők.

A gép biztonságos üzemállapota érdekében valamennyi csavar és anyacsavar – különösen a vágóegység minden csavarja és rögzítőeleme – legyen mindig szilárdan meghúzva.

Ellenőrizzük rendszeresen az egész gépet – különösen hosszabb tárolás, pl. téli szünet előtt – a kopásra és az alkatrészek épségére nézve. Biztonsági okokból azonnal ki kell cserélni az elhasználódott vagy sérült alkatrészeket, hogy a gép mindig biztonságos üzemállapotban legyen.

Ha a karbantartási munkákhoz alkatrészeket vagy védelmi eszközöket szereltünk le, a munka végeztével haladéktalanul, előírás szerint szereljük vissza őket.

6.10 Tárolás hosszabb üzemszünet esetén

Tárolás előtt

- töltsük fel az akkumulátort (⇒ 15.8),
- állítsuk be a legmagasabb biztonsági fokozatot (⇒ 11.16),
- kapcsoljuk be a gépzárolást. (⇒ 5.2)

Gondoskodni szükséges arról, hogy a gép védve legyen illetéktelen (pl. gyermekek által történő) használattal szemben.

A gépet csak üzembiztos állapotban szabad tárolni.

Tárolás (pl. téli leállítás) előtt a gépet alaposan meg kell tisztítani.

Hagyjuk a gépet kb. 5 percre lehűlni, mielőtt zárt helyiségben leállítjuk.

A tárolóhelynek száraznak, fagybiztosnak és zárhatóknak kell lennie.

Soha ne tároljuk a gépet nyílt láng, hőszugárzó vagy más forró tárgy (pl. kályha) közelében.

6.11 Hulladékkezelés

A hulladékok károsíthatják az embereket, az állatokat és a környezetet, ezért hulladékkezelésüket szakszerűen kell végezni.

A hulladékok szakszerű ártalmatlanításával kapcsolatban forduljunk a helyi hulladék-újrahasznosító telephez vagy a szakszervizhez. A STIHL erre a célra a STIHL szakszervizeket ajánlja.

A már nem használt gép hulladékként történő elszállítását szakszerű módon kell végezni. Az ártalmatlanítás előtt a gépet működésképtelenné kell tenni. A balesetek megelőzése érdekében a robotfűnyíró hálózati csatlakozójának kábelét, akkumulátorát és a vezérlőkonzolját el kell távolítani.

Sérülésveszély a fűnyíró kés miatt!

A már nem használt fűnyíró gépet soha ne hagyjuk felügyelet nélkül. A gépet és különösen a fűnyíró kést úgy kell tárolni, hogy gyermekek ne férhessenek hozzá.

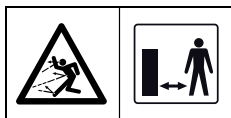
Az akkumulátort a géptől elkülönítve ártalmatlanítsuk. Ügyeljünk az akkumulátor biztonságos és környezetbarát ártalmatlanítására.

7. A szimbólumok leírása



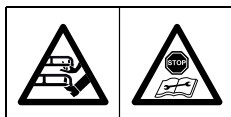
Figyelem!

Üzembe helyezés előtt olvassuk el a használati utasítást.



Figyelem!

Az üzem során tartsunk biztonságos távolságot a géptől. Tartsunk távol másokat a veszélyes területtől.



Figyelem!

A gép felemelése, illetve a gépen végzendő munkálatok előtt zárjuk a gépet.



Figyelem!

Tilos ráülni vagy rámászni a gépre.



Figyelem!

Soha ne érjünk a forgó késhez.



Figyelem!

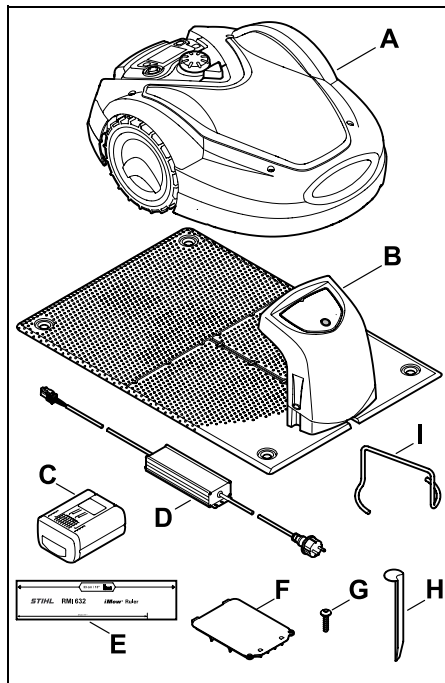
Nyírás közben ne engedjük a gyermekeket a nyírási területre és a gép közelébe.



Figyelem!

Nyírás közben ne engedjük a kutyákat és más háziállatokat a nyírási területre és a gép közelébe.

8. Szállítási terjedelem



Jel	Megnevezés	db
A	Robotfűnyíró	1
B	Dokkoló állomás	1
C	Akkumulátor	1
D	Hálózati adapter	1
E	iMow Ruler vonalzó	2
F	Az akkumulátortartó rekesz fedele	1
G	Csavar	2
H	Rögzítő a dokkoló állomáshoz	4
I	Lehúzó a menesztő tárcsához	1

Jel	Megnevezés	db
–	Használati utasítás	1
–	Sablon folyosó készítéséhez	1

9. Első telepítés

Az egyszerű, gyors és stabil telepítéshez figyelembe kell venni és be kell tartani az előírásokat és az utasításokat. Különös figyelmet kell fordítani a 33 cm-es huzaltávolság betartására a lefektetéskor. (⇒ 9.10)

A lenyírt terület növelhető azáltal, hogy a szegélyhez közelebb fektetjük le a határoló huzalt. (⇒ 12.17) A biztonságos működéshez a lefektetéskor a helyi viszonyokhoz kell igazítani a huzaltávolságot.

9.1 Megjegyzések a dokkoló állomáshoz

A dokkoló állomáshoz szükséges helyre érvényes követelmények:

- **védett, árnyékos hely:**
A közvetlen napfény felmelegítheti a gépet, és hosszabb akkumulátortöltési időket okozhat.
A dokkoló állomásra napfénytető szerelhető, amely tartozékként kapható. Ez védi a robotfűnyíró az időjárás hatásaival szemben.
- **jól látható hely:**
A dokkoló állomásnak a kívánt telepítési helyen jól láthatónak kell lennie, hogy ne okozhasson bótásveszélyt.

- **megfelelő dugaszolóaljzat közvetlen közelében:**

A hálózati csatlakozás csak olyan távolságban lehet a dokkoló állomástól, hogy a tápkábel egyaránt elérjen a dokkoló állomásig és a hálózati csatlakozóig – a tápkábelt nem szabad átalakítani.

Túlfeszültség elleni védelemmel ellátott dugaszolóaljzat használata javasolt.

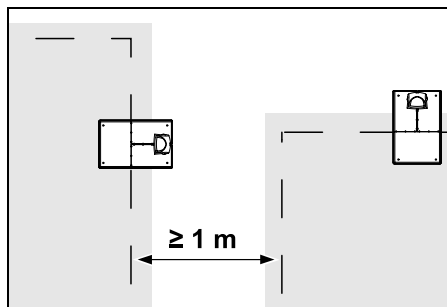
- **zavarforrásoktól mentes hely:**

A fémek, a vas-oxid és a mágneses, ill. elektromosan vezető anyagok vagy a korábban lefektetett határoló huzalok zavarhatják a nyírást. Érdemes eltávolítani ezeket a zavarforrásokat.

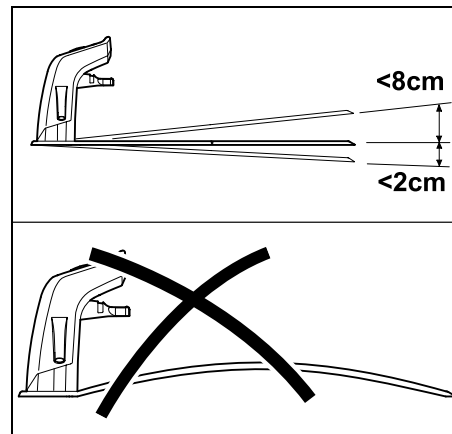
- **vízszintes és sík terep.**

Előkészítő műveletek:

- Az első telepítés előtt nyírjuk le a gyepet hagyományos fűnyíró géppel (optimális fűmagasság: 2–4 cm).
- Kemény és száraz talaj esetén enyhén locsoljuk fel a nyírási területet, így könnyebb lesz beütni a rögzítőcövekeket.



A nyírási területek nem fedhetnek át. Két nyírási terület határoló huzaljai között legalább **1 m** távolságnak kell lennie.

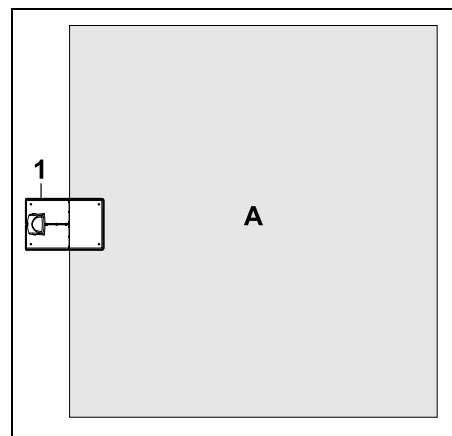


A dokkoló állomás lejtése hátrafelé legfeljebb 2 cm, előre felé pedig legfeljebb 8 cm lehet. Soha ne hajlítsuk meg az alaplemezt. Az alaplemez alatti egyenetlenségeket meg kell szüntetni, hogy a lemez teljes felületével felfeküdjön a talajra.

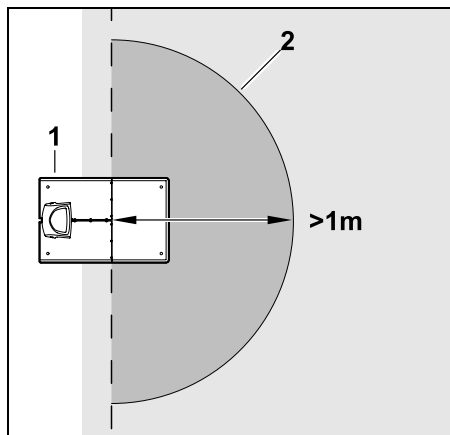
Telepítési változatok:

A dokkoló állomás belső és külső telepítésű lehet.

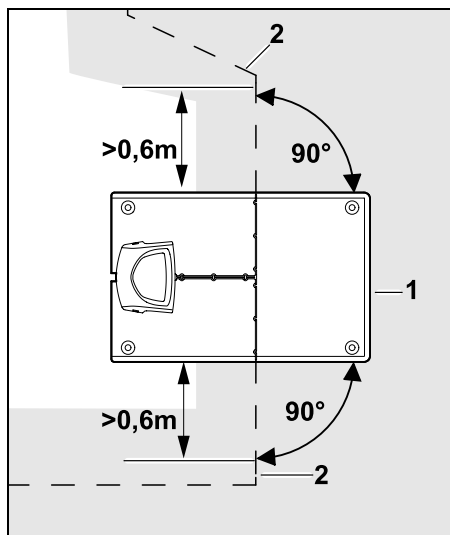
A dokkoló állomás belső elhelyezése:



A dokkoló állomás (1) a nyírási területen (A) belül, közvetlenül annak szélén helyezkedik el.

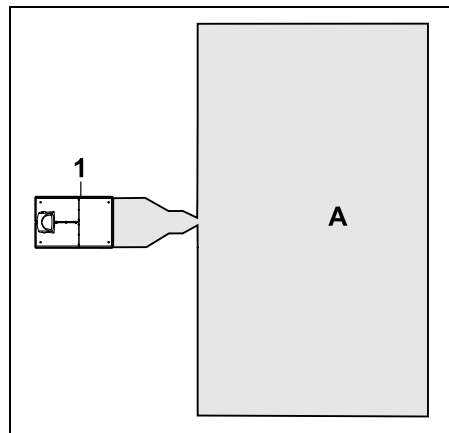


A dokkoló állomás (1) előtt legalább 1 m sugarú sík, szabad területet (2) kell hagyni. Egyenlítsük ki a buckákat és a gödröket.



A dokkoló állomás (1) előtt és után **0,6 m** hosszan egyenesen, az alaplemezhez képest derékszögben fektessük le a határoló huzalt (2). Ezután kövessük a határoló huzallal a nyírási terület szélét.

A dokkoló állomás külső elhelyezése:

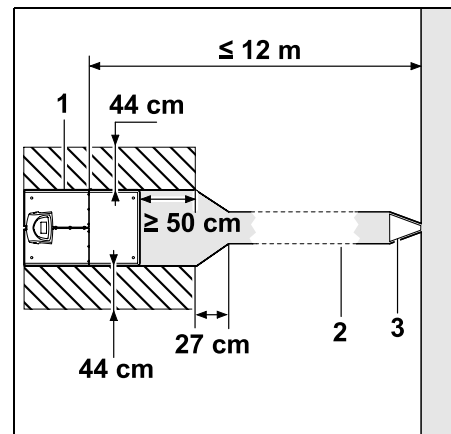


A dokkoló állomás (1) a nyírási területen (A) kívül található.



Külső elhelyezésű dokkoló állomás esetén az eltolt visszatéréshez **keresőhurkokat** kell lefektetni. (⇒ 12.12)

A külső dokkoló állomás helyigénye:



A zavartalan dokkolás, illetve a dokkoló állomás megfelelő elhagyása érdekében a dokkoló állomás (1) az ábra szerint, egy folyosóval (2) telepíthető. A dokkoló állomás körüli, valamint a határoló huzalon kívüli területeknek síknak kell lenniük, és nem korlátozhatják az áthaladást. Egyenlítsük ki a buckákat és a gödröket.

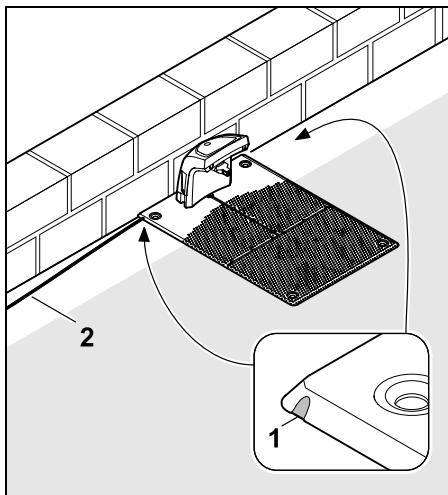
A folyosót (2) a folyosósablon (3) segítségével alakítsuk ki. (⇒ 12.11)

Az alaplemez és a folyosó bejárata közötti minimális távolság: >=50 cm

Az oldalsó szabad terület szélessége: 44 cm

Maximális távolság a nyírási területtől: <= 12 m

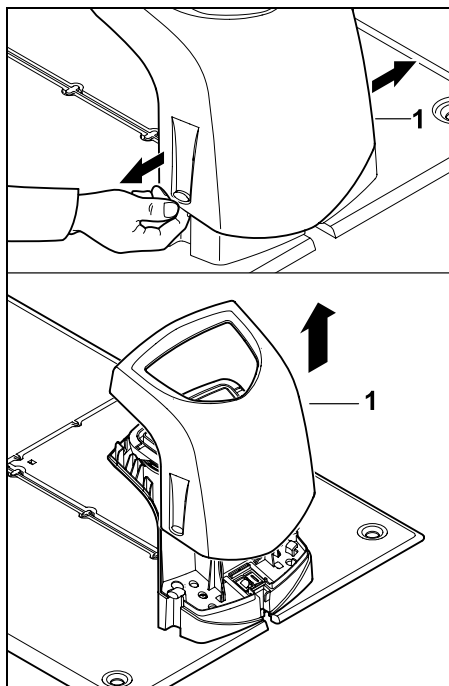
A dokkoló állomás telepítése falra:



Ha a dokkoló állomást falra telepítik, úgy az alaplemezről kombinált fogóval ki kell törni a bal vagy a jobb oldali fület (1), így teremtve helyet a hálózati kábel (2) számára.

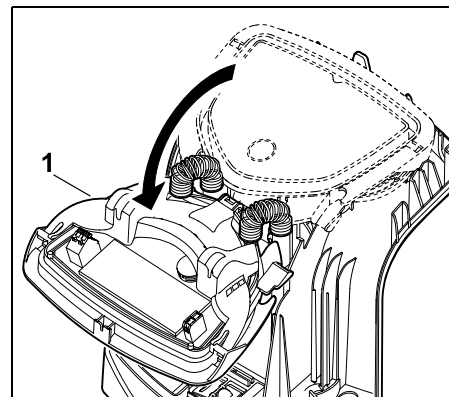
9.2 A dokkoló állomás csatlakozói

A burkolat levétele:

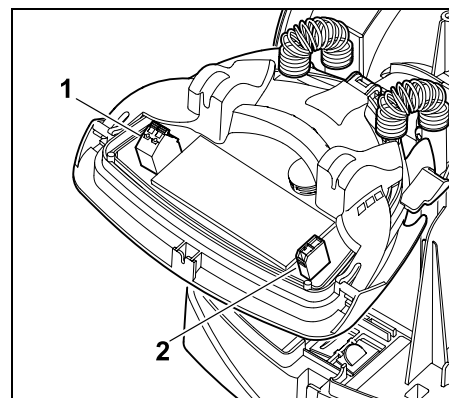


Az ábra szerint óvatosan húzzuk ki a burkolatot (1) a bal és a jobb oldalon, majd emeljük le.

A panel felhajtása:

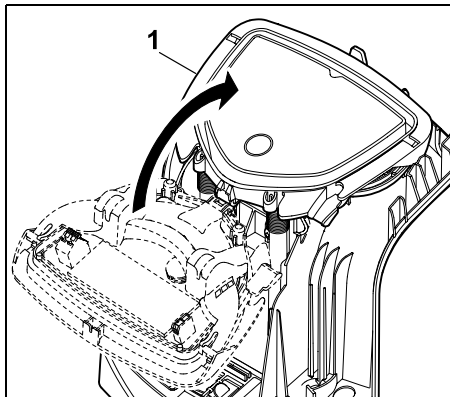


A panelt (1) előre fel kell hajtani. A panelt meg kell tartani a felnyitott helyzetében, mivel a zsanérrugók miatt magától visszacsukódik.



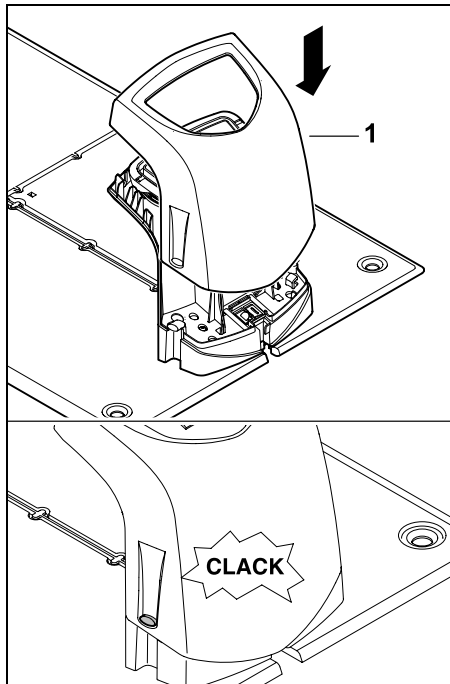
A határoló huzal (1) és a tápkábel (2) csatlakozói zárt panel esetén védettek az időjárás hatásaival szemben.

A panel fedelének visszahajtása:



Hátrafelé hajtsuk vissza a panelt (1), és ügyeljünk arra, hogy a kábelek ne csípődjenek be.

A burkolat felhelyezése:



Helyezzük fel a burkolatot (1) a dokkoló állomásra, és pattintsuk a helyére. Ügyeljünk arra, hogy a kábelek ne csípődjenek be.

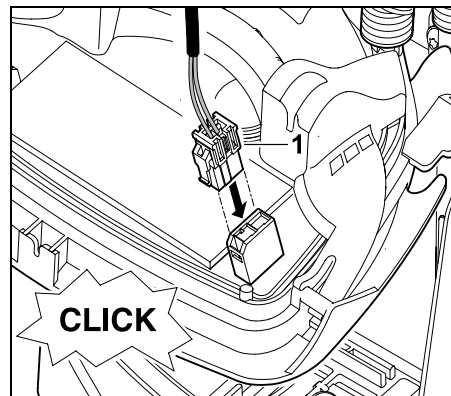
9.3 A hálózati kábel csatlakoztatása a dokkoló állomáshoz



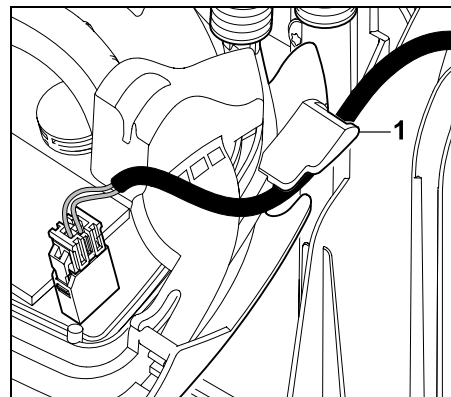
Figyelem!

A csatlakozóknak és a csatlakozóhüvelyeknek tisztáknak kell lenniük.

- Vegyük le a dokkoló állomás burkolatát, és hajtsuk fel a panelt. (⇒ 9.2)

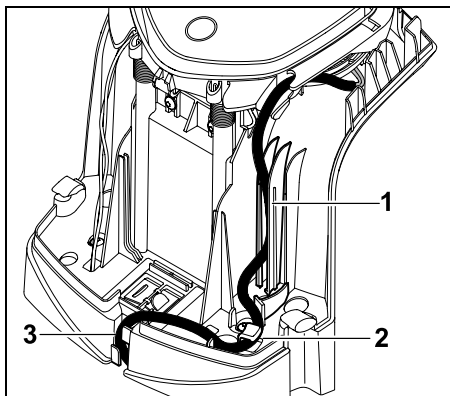


Csatlakoztassuk a hálózati adapter dugaszát (1) a dokkoló állomás nyáklapjához.



Vezessük a tápkábelt a kábelvezetőn (1) keresztül a panelhez.

- Hajtsuk vissza a panelt. (⇒ 9.2)

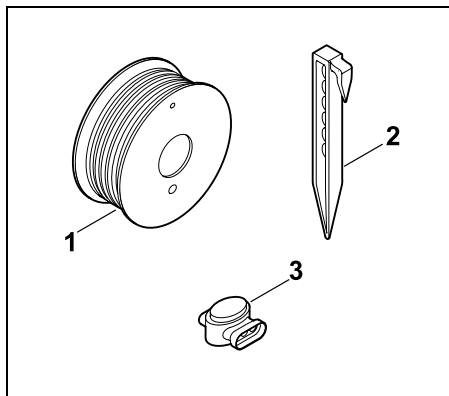


Nyomjuk be a tápkábelt a kábelvezetőbe (1) az ábra szerint, majd vezessük tovább a kábeltehermentesítőn (2) és a kábelcsatornán (3) keresztül a hálózati adapterhez.

- Csatjuk le a dokkoló állomás burkolatát. (⇒ 9.2)

9.4 Szerelési anyagok

Ha a határoló huzalt nem a szakkereskedés fekteti le, úgy kiegészítő, a géphez nem mellékelte szerelési anyagokra van szükség a robotfűnyíró üzembe helyezéséhez. (⇒ 18.)



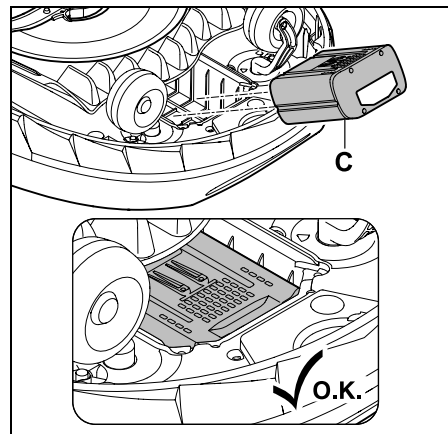
A telepítési készletekben határoló huzal található meg tekercsben (1), valamint rögzítőszögek (2) és huzalösszekötők (3). A telepítőkészletek tartalmazhatnak olyan további elemeket is, amelyekre nincs szükség a telepítéshez.

9.5 Az akkumulátor beszerelése

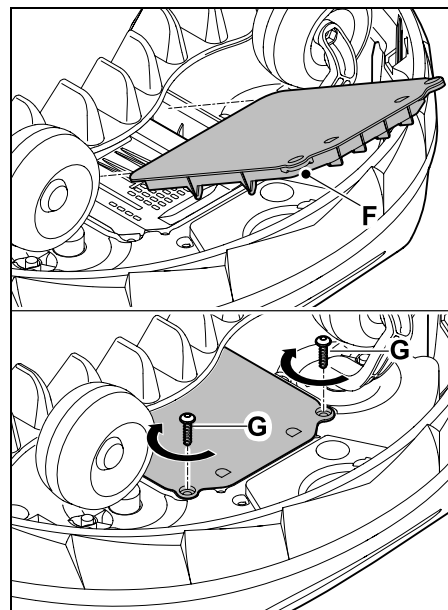
i A lítiumion-akkumulátorokat különösen gondosan kell kezelni. Az akkumulátor beszerelését lehetőség szerint STIHL szakszervizben végeztessük. A meghibásodott akkumulátort kizárólag STIHL szakszerviz cserélheti ki.

Az akkumulátor a robotfűnyíróba beépítve marad, kiszérése kizárólag a gép ártalmatlanítása előtt szükséges. (⇒ 20.1)

- Állítsuk be a legkisebb vágási magasságot (1. fokozat). (⇒ 9.6)
- Megfelelő alátétlen fordítsuk hátára a robotfűnyírot.



Az ábra szerint helyezzük be az akkumulátort (C), és pattintsuk a helyére.



Helyezzük fel a burkolatot (F), és húzzuk meg a csavarokat (G). Tartsuk be az 1 - 2 Nm maximális meghúzási nyomatékot.

- Fordítsuk vissza a robotfűnyírót a kerekeire.

9.6 A vágási magasság beállítása

i Az első hetekben, amíg a határoló huzal be nem nő a fűbe, legalább **5. vágási magasságot** állítsunk be, ez megakadályozza a határoló huzal sérülését, valamint gondoskodik a biztonságos működésről.

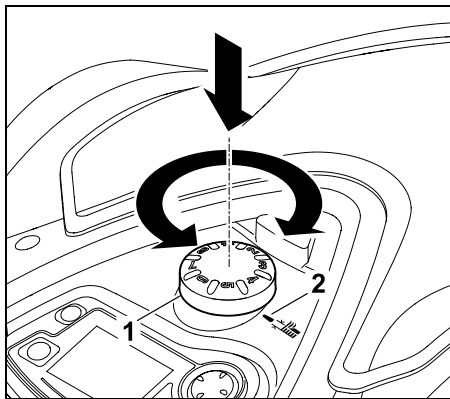
Az **1., 2., 3. és 4.** vágási magasságok speciális beállítások igen sík füves területekhez (ahol a talaj egyenetlensége kisebb, mint ± 1 cm).

Legkisebb vágási magasság:

1. fokozat (20 mm)

Legnagyobb vágási magasság:

8. fokozat (60 mm)



Nyomjuk meg és forgassuk el a forgatógombot (1). A visszaengedéskor a forgatógomb ismét a helyére pattan. A jelölés (2) mutatja a beállított vágási magasságot.

i A forgatógomb felfelé lehúzható az állítóelemtől. Ez a kialakítás biztonsági célokat szolgál: így biztosítható, hogy a gép a forgatógombnál fogva nem emelhető meg.

9.7 Utasítások az első telepítéshez

A robotfűnyíró telepítéséhez a telepítési varázsló használható. Ez a program végigvezeti a felhasználót az első telepítés teljes folyamatán:

- A nyelv, a dátum és a pontos idő beállítása
- A dokkoló állomás telepítése
- A határoló huzal lefektetése
- A határoló huzal csatlakoztatása
- A robotfűnyíró és a dokkoló állomás párosítása
- A telepítés ellenőrzése
- A robotfűnyíró programozása
- Az első telepítés befejezése

Futtassuk végig a telepítési varázslót, a robotfűnyíró csak ezt követően lesz üzemkész.

i A **telepítéssel kapcsolatos videó** a www.stihl.com honlapon található. A robotfűnyíró telepítésével kapcsolatos további tanácsokat a STIHL szakkereskedőtől kaphat.

Az alaphelyzetbe állítást (a gyári beállítások visszaállítását) követően a telepítési varázsló ismét elindul. (⇒ 11.17)



Előkészítő műveletek:

- Az első telepítés előtt nyírjuk le a gypet hagyományos fűnyíró géppel (optimális fűmagasság: 3–4 cm).
- Kemény és száraz talaj esetén enyhén locsoljuk fel a nyírási területet, így a rögzítőcöveket könnyebb lesz beütni.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Valamelyik STIHL szakkereskedésben aktiválni kell a robotfűnyíró, és hozzá kell rendelni a géphez a tulajdonos e-mail-címét. (⇒ 10.)

i A menü kezelésével kapcsolatban vegyük figyelembe a „Kezelési információk” című fejezetben leírtakat. (⇒ 11.1)

A lehetőségek, a menüpontok, illetve a parancsgombok az **irányítógombokkal** választhatók ki.

Az **OK gombbal** nyithatók meg az almenük, illetve erősíthetők meg a kiválasztások.



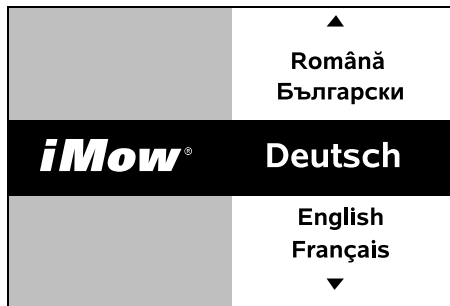
A **„Vissza” gomb** segítségével hagyható el az aktív menü, illetve vissza lehet lépni vele a telepítési varázslóban.



Amennyiben az első telepítés során hiba vagy zavar lépne fel, a kijelzőn erre vonatkozó üzenet jelenik meg. (⇒ 24.)

9.8 A nyelv, a dátum és a pontos idő beállítása

- A vezérlőkonzol bármelyik gombjának megnyomásával bekapcsolható a gép, és elindítható a telepítési varázsló.



Válasszuk ki a kijelzések kívánt nyelvét, majd erősítsük meg az OK gombbal.

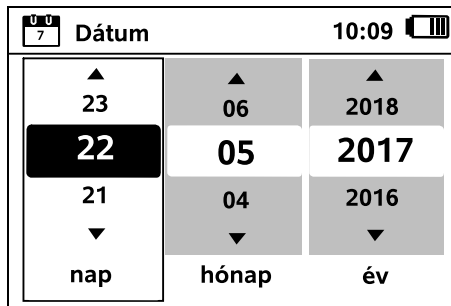
OK



Erősítsük meg a nyelvbeállítást az OK gombbal, illetve válasszuk ki a „Módosítás” lehetőséget, és ismételjük meg a nyelvbeállítást.

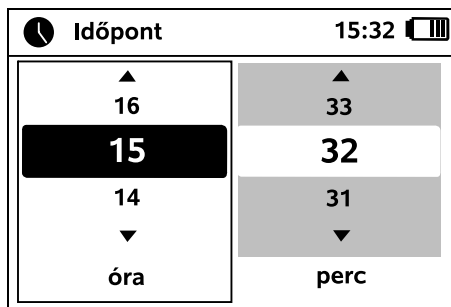
OK

- Szükség esetén adjuk meg a robotfűnyíró 9 számjegyű álló sorozatszámát. Ez a szám a robotfűnyíró adattábláján szerepel (a vezérlőkonzol alatt lévő rekeszben található matricán).



Állítsuk be az aktuális dátumot az irányítógombok segítségével, majd erősítsük meg az OK gombbal.

OK

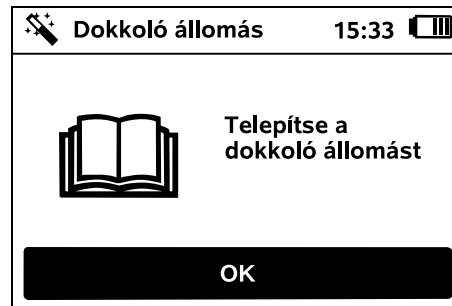


Állítsuk be a pontos időt az irányítógombok segítségével, és erősítsük meg az OK gombbal.

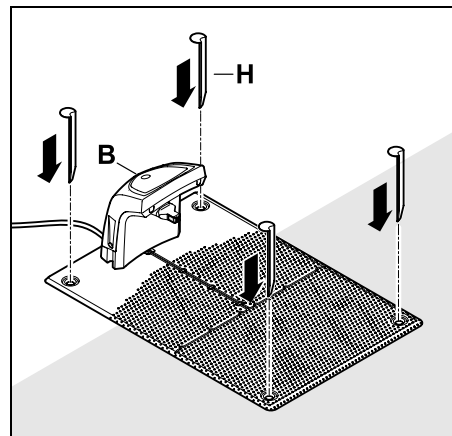
OK

9.9 A dokkoló állomás telepítése

i Kövessük a jelen használati utasítás „A dokkoló állomásra vonatkozó tudnivalók” című fejezetében foglaltakat (⇒ 9.1) és a telepítési példákat (⇒ 27.).



- Csatlakoztassuk a dokkoló állomás tápkábelét. (⇒ 9.2)
- Ha a dokkoló állomást falra telepítik, úgy a tápkábelt az alapelem alatt kell elvezetni. (⇒ 9.1)



Rögzítsük a dokkoló állomást (B) a kívánt telepítési helyen négy rögzítővel (H).

- A hálózati csatlakozást a nyírási területen kívül, közvetlen napfénytől, nedvességtől és nyirkosságtól védett helyen kell kialakítani, szükség esetén falra rögzítve.



A hálózati adapter rendeltetésszerű működése csak **0 °C és 40 °C** közötti **környezeti hőmérsékleteken** biztosított.

- A tápkábeleket minden esetben a nyírási területen kívül kell elhelyezni a talajhoz rögzítve vagy kábelcsatornában, különös figyelmet fordítva arra, hogy a fűnyíró kés ne érhesse hozzájuk.
- A huzaljel zavarainak elkerülése érdekében egyenesítsük ki a tápkábelt a dokkoló állomás környezetében.
- Csatlakoztassuk a hálózati csatlakozót.



A dokkoló állomáson mindaddig gyorsan villog a piros színű LED, amíg a határoló huzal nincs csatlakoztatva. (⇒ 13.1)

- A műveletek elvégzését követően nyomjuk meg a vezérlőkonzolon lévő OK gombot.

OK



Külső dokkoló állomás esetén:

Az első telepítés befejezését követően határozzunk meg legalább egy indulási pontot a dokkoló állomáshoz vezető folyosón kívül. Az indulási gyakoriságot úgy kell meghatározni, hogy minden 10 menetből 0 menet (0/10) induljon a dokkoló állomástól (0. indulási pont). (⇒ 11.15)



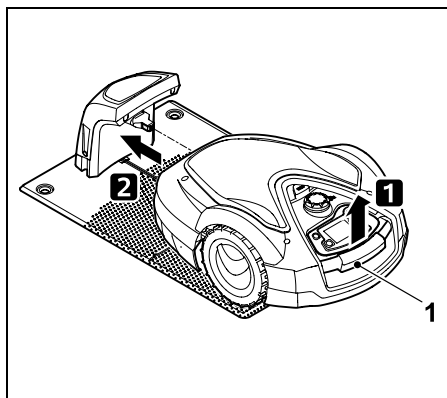
Töltés

15:40



Helyezze az iMow robotfűnyírót a dokk. állomásra

OK



Emeljük meg kicsit a robotfűnyírót a hordfogantyúnál (1) a hajtott kerekek tehermentesítéséhez. Támasszuk a gépet az első kerekeire, és csúsztassuk a dokkoló állomásba.

Ezt követően nyomjuk meg a vezérlőkonzolon lévő OK gombot.

OK



Ha az akkumulátor lemerült, a dokkolást követően a kijelző jobb felső sarkában az akkumulátor szimbóluma helyett egy hálózati csatlakozódugó szimbóluma jelenik meg, és a határoló huzal lefektetése közben az akkumulátor töltődik. (⇒ 15.8)



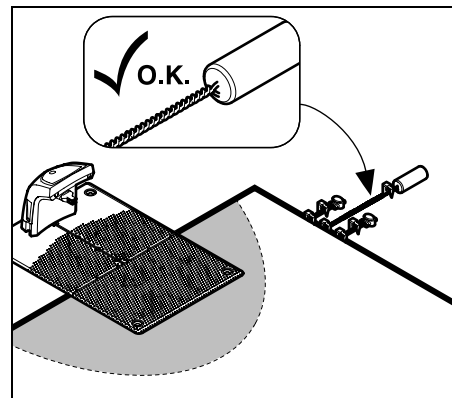
9.10 A határoló huzal lefektetése



A huzal lefektetése előtt olvassuk végig a „Határoló huzal” című fejezetet, és kövessük a benne foglaltakat. (⇒ 12.)

Különösen ügyeljünk az elhelyezés **megtervezésére** és a **huzaltávolságokra**, a huzalelhelyezés során alakítsuk ki az **elzárt területeket**, a **huzaltartálékokat**, az **összekötő szakaszokat**, a **mellékterületeket** és a **folyosókat**.

100 m²-nél kisebb nyírási területeknél vagy 175 m-nél rövidebb huzalhossznál a határoló huzal lefektetésekor telepíteni kell az **AKM 100** tartozékot.



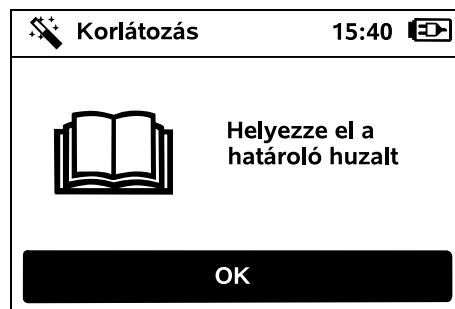
Csak eredeti rögzítőcövekeket és határoló huzalt használjunk. Szerelési készletek a szükséges szerelési anyagokkal együtt a STIHL szakkereskedésekben szerezhetők be tartozékként. (⇒ 18.)

Rajzoljuk be a huzallefektetés a kert vázlatába. A vázlaton feltüntetendő elemek:

- a **nyírási terület peremvonala** a fontosabb akadályokkal, határokkal, és az esetleges elzárt területekkel, amelyeken a robotfűnyíró nem dolgozhat, (⇒ 27.)
- a **dokkoló állomás** helye, (⇒ 9.9)
- a **határoló huzal** helye (a határoló huzal rövid idő alatt becsütyked a talajba, és nem látható – különösen az akadályok körül lévő huzalelhelyezést kell feljegyezni),
- a **huzalösszekötők** helye (az alkalmazott huzalösszekötő rövid idő elteltével nem lesz látható, így az esetleges cseréhez fel kell jegyezni a helyét). (⇒ 12.16)

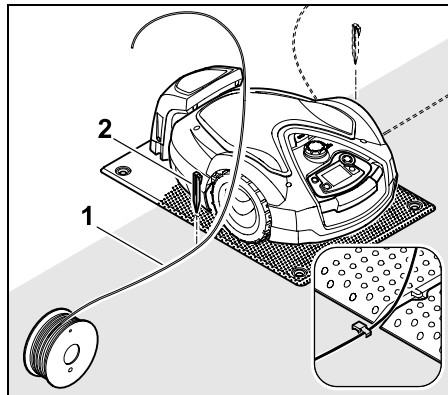
A határoló huzalt folytonos hurokként, az egész nyírási terület köré le kell fektetni
Maximális hossz: **500 m**

i A robotfűnyíró sehol nem lehet 35 m-nél távolabb a határoló huzaltól, ellenkező esetben nem tudja érzékelni a huzaljelet.

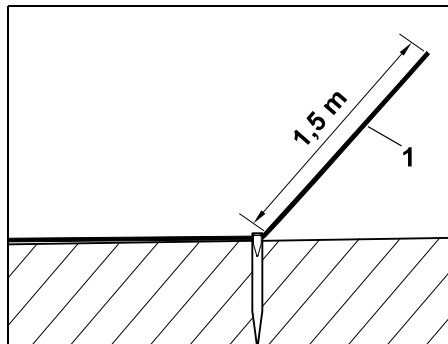


A határoló huzalt a dokkoló állomástól kiindulva kell lefektetni. Ennek során különbséget kell tenni a **belső dokkoló állomás** és a **külső dokkoló állomás** között.

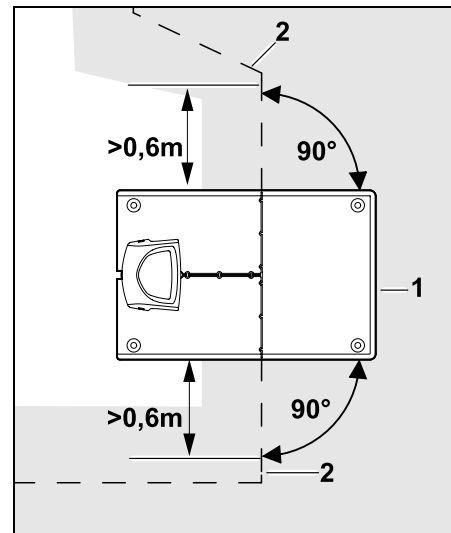
Indulás belső dokkoló állomás esetén:



Közvetlenül az alaplemez **bal** vagy **jobb** oldalán rögzítsük a talajhoz a gépből kijövő határoló huzalt (1) egy rögzítőcövekkel (2).



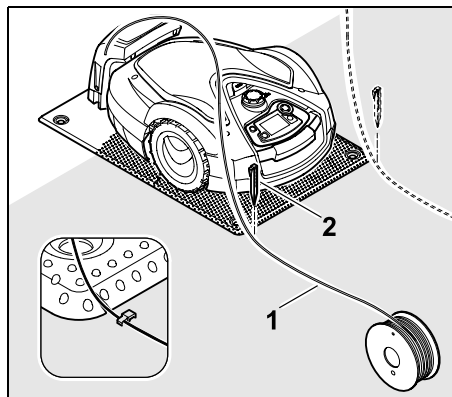
Hagyjunk kb. **1,5 m** hosszúságú szabad huzalvéget (1).



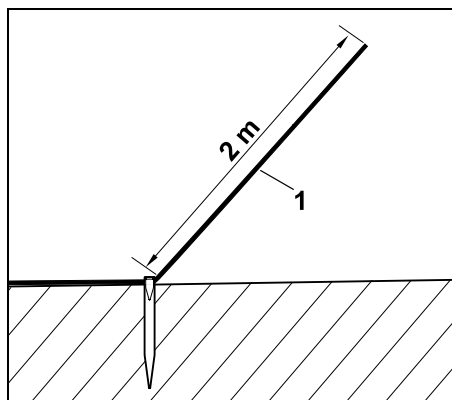
A dokkoló állomás (1) előtt és után **0,6 m** hosszan egyenesen, az alaplemezhez képest derékszögben fektessük le a határoló huzalt (2). Ezután kövessük a határoló huzallal a nyírási terület szélét.

i Eltolt dokkolás (összekötő) alkalmazásakor a dokkoló állomás előtt és után legalább **1,5 m** hosszan egyenesen, az alaplemezhez képest derékszögben kell lefektetni a határoló huzalt. (⇒ 11.14)

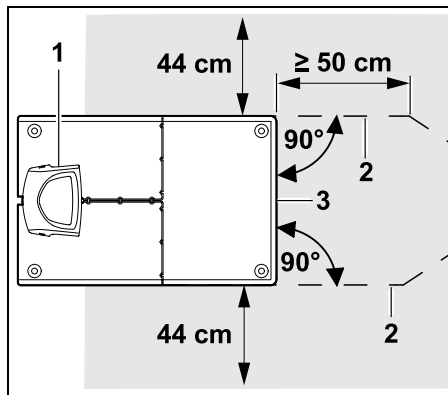
Indulás külső dokkoló állomás esetén:



Rögzítsük a gépből kijövő határoló huzalt (1) közvetlenül az alaplemez mögött a **bal** vagy a **jobb** oldalon rögzítőcövekkel (2) a talajhoz.



Hagyjunk kb. **2 m** hosszúságú szabad huzalvéget (1).



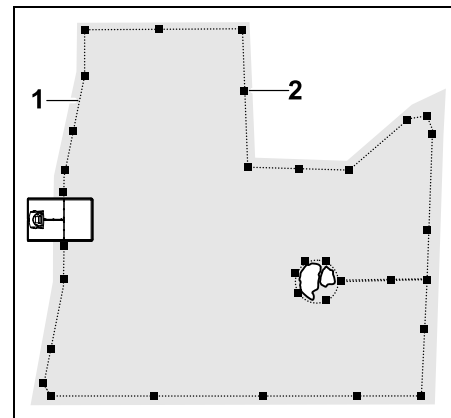
A dokkoló állomás (1) előtt és után 50 cm hosszán, az alaplemezhez képest derékszögben fektessük le a határoló huzalt (2). Ezt követően kialakítható egy folyosó (⇒ 12.11), vagy a határoló huzallal követhető a nyírási terület széle.

Az alaplemez (3) mellett legalább 44 cm szélességű szakaszon szabad átjárást kell biztosítani a robotfűnyíró számára.



A külső dokkoló állomás telepítésével kapcsolatban a telepítési példákat tartalmazó fejezetben olvasható további információ. (⇒ 27.)

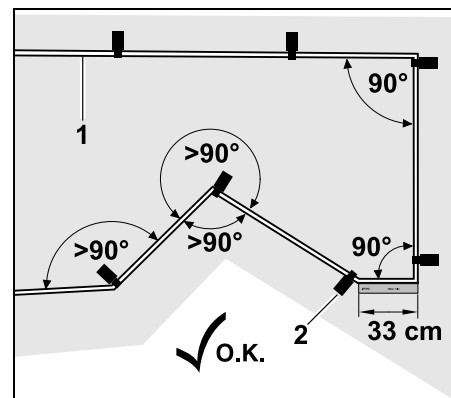
A huzal lefektetése a nyírási területen:



Fektessük le a határoló huzalt (1) a nyírási terület, illetve az esetleges akadályok (⇒ 12.9) körül, és rögzítőcövekkel (2) rögzítsük a talajhoz. Ellenőrizzük a távolságokat az iMow Ruler vonalzó segítségével. (⇒ 12.5)

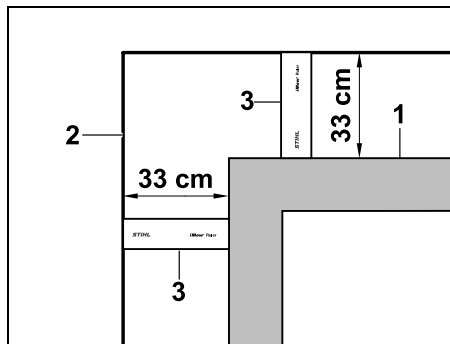


A robotfűnyíró sehol nem lehet 35 m-nél tovább a határoló huzaltól, ellenkező esetben nem tudja érzékelni a huzaljelet.



Kerüljük a huzal éles (90°-nál kisebb) szögben történő lefektetését. Az éles szögben futó gypszéleken az ábra szerint rögzítsük a határoló huzalt (1) rögzítőcövekkel (2) a talajhoz.

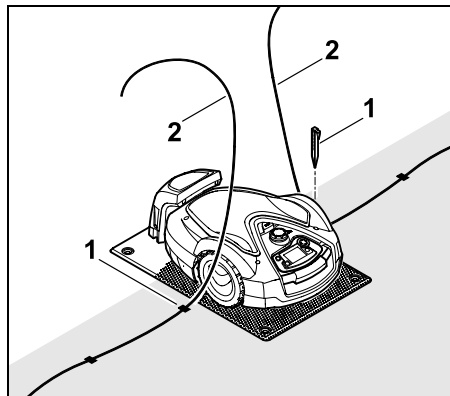
Minden egyes 90°-os sarok után legalább az iMow Ruler vonalzó hosszának megfelelő szakaszon keresztül egyenesen kell haladnia a határoló huzalnak a következő sarok előtt.



A magas akadályok, például falak sarkai vagy magasságások (1) körül a sarkokban be kell tartani a huzaltávolságokat, így a robotfűnyíró nem ér hozzá az akadályhoz. Az ábra szerint fektessük le a határoló huzalt (2) az iMow Ruler vonalzó (3) segítségével.

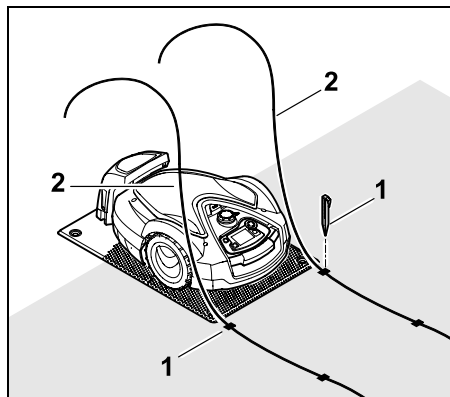
- Szükség esetén hosszabbítsuk meg a határoló huzalt a mellékelt huzalösszekötőkkel. (⇒ 12.16)
- Több összefüggő nyírási terület esetén alakítsunk ki mellékterületeket (⇒ 12.10), illetve kössük össze folyosókkal a nyírási területeket. (⇒ 12.11)

Az utolsó rögzítőcövek belső dokkoló állomás esetén:



Az utolsó rögzítőcöveket (1) az alaplemez bal, illetve jobb oldalán, közvetlenül a huzal kilépése mellett üssük be. Vágjuk le a határoló huzalt (2), kb. 1,5 m hosszúságú szabad huzalvéget hagyjunk.

Az utolsó rögzítőcövek külső dokkoló állomás esetén:



Az utolsó rögzítőcöveket (1) az alaplemez mögött a bal, illetve jobb oldalon, közvetlenül a huzal kilépése mellett üssük be. Vágjuk le a határoló huzalt (2), kb. 2 m hosszúságú szabad huzalvéget hagyjunk.

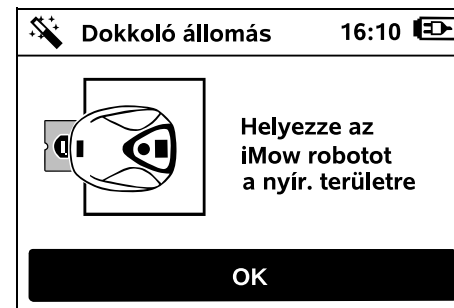
A huzallefektetés befejezése:

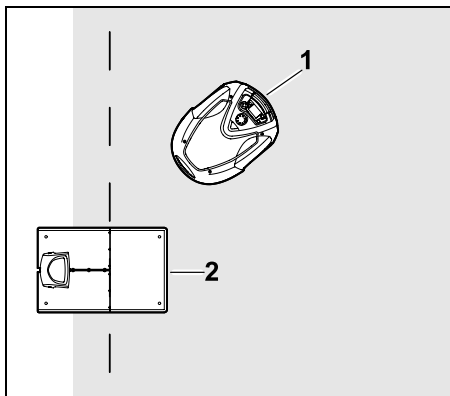
- Ellenőrizzük a határoló huzal talajhoz rögzítését, irányadó értéként méterenként egy rögzítőcövet kell leszúrni. A határoló huzalnak mindig fel kell feküdnie a füves területre. Teljesen szűrjük be a rögzítőcöveket.
- A műveletek befejezését követően nyomjuk meg a vezérlőkonzolon lévő OK gombot.



Amennyiben az akkumulátor töltöttsége nem elegendő a telepítési varázsló utolsó lépéseinek végrehajtásához, erre vonatkozó üzenet jelenik meg a kijelzőn. Ebben az esetben hagyjuk a robotfűnyírót a dokkoló állomáson, és töltjük tovább az akkumulátort. Az OK gomb segítségével csak akkor lehet a telepítési varázsló következő lépésére ugrani, ha az akkumulátor elérte a szükséges feszültséget.

9.11 A határoló huzal csatlakoztatása





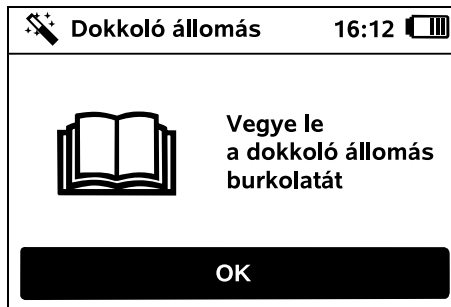
Az ábra szerint helyezük a robotfűnyíró (1) a dokkoló állomás (2) mögött a nyírási területre, majd nyomjuk meg az OK gombot.

OK



Húzzuk ki a hálózati adaptert az elektromos csatlakozóaljzatból, majd nyomjuk meg az OK gombot.

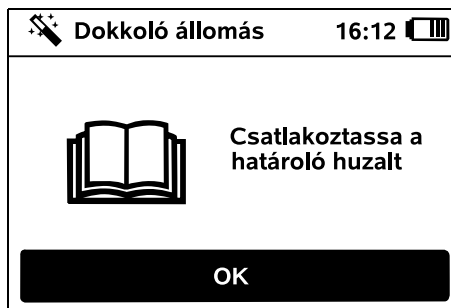
OK



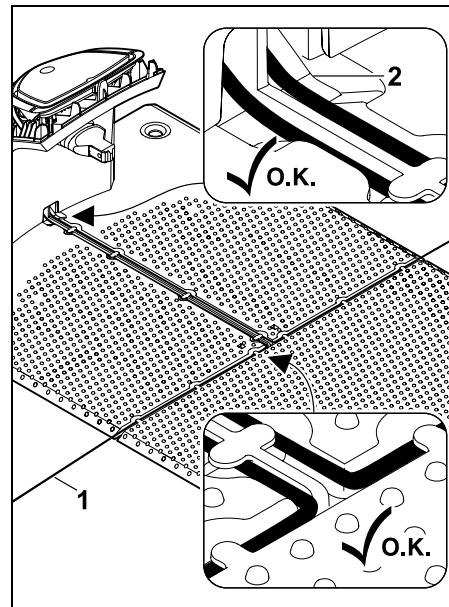
Vegyük le a burkolatot. (⇒ 9.2)

Ezt követően nyomjuk meg a vezérlőkonzolon lévő OK gombot.

OK

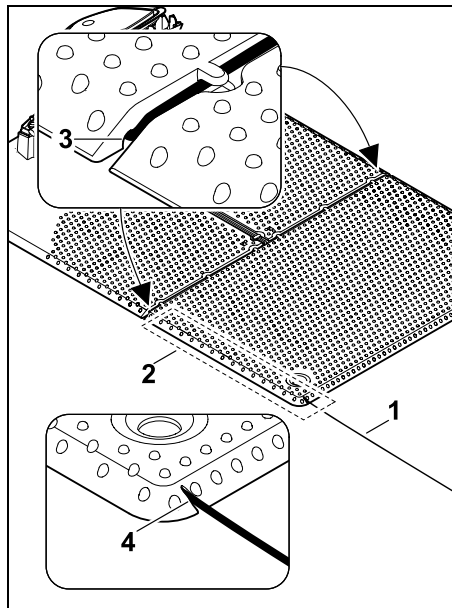


A határoló huzal belső dokkoló állomás esetén:

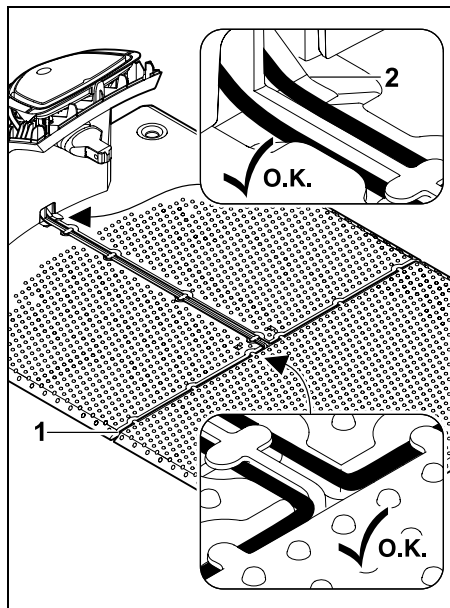


Illesszük a határoló huzalt (1) az alaplemezen lévő kábelvezetőbe, és bújtsuk át a huzalt a talapzaton (2).

A határoló huzal külső dokkoló állomás esetén:



Fektessük le a határoló huzalt (1) az alaplemez alatti területen (2). Ehhez bújtsuk a huzalt a huzalkivezetésekbe (3, 4) – szükség esetén lazítsuk meg a rögzítőket.



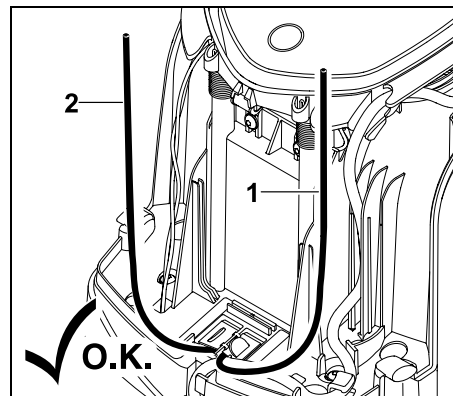
Illesszük a határoló huzalt (1) az alaplemezén lévő kábelvezetőkbe, és bújtsuk át a huzalt a talpazaton (2).

A határoló huzal csatlakoztatása:

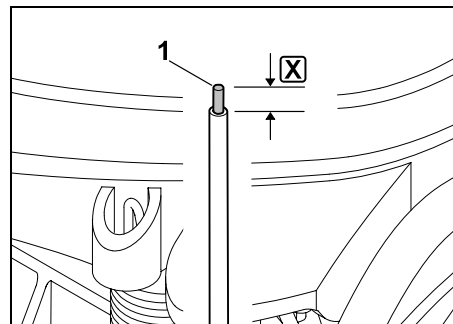


Figyelem!

Ügyeljünk arra, hogy az érintkezők tiszták legyenek (ne legyenek korrodálódva, beszennyeződve stb.).

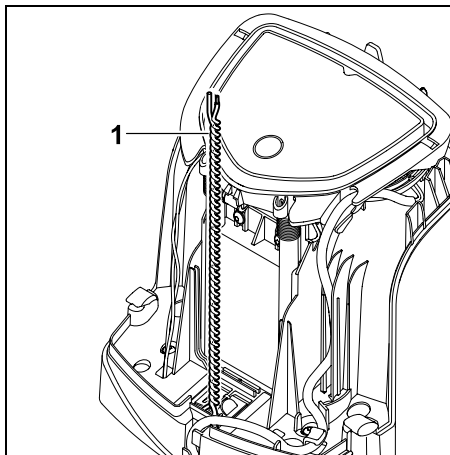


Vágjuk le ugyanakkorra hosszúságúra a bal oldali huzalvéget (1) és a jobb oldali huzalvéget (2). A huzalkivezetés és a huzal vége közötti hosszúság: **40 cm**



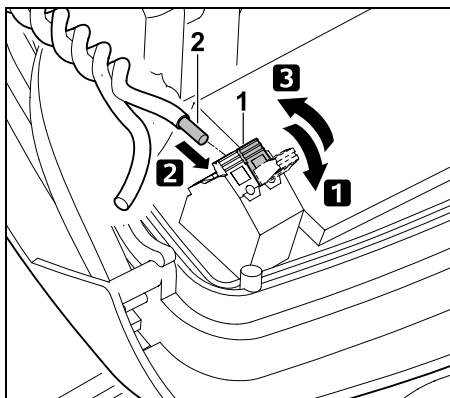
Megfelelő szerszámmal csupaszoljuk le a bal oldali huzalvéget (1) a megadott hosszúságon (X), és sodorjuk össze a huzalereket.

X = 10-12 mm

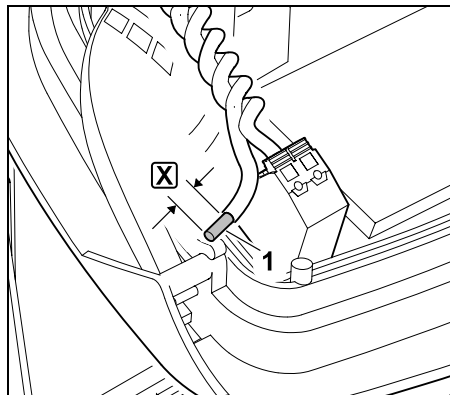


Sodorjuk össze a huzalvégeket (1) az ábra szerint.

- Hajtsuk fel és tartsuk ebben a helyzetben a panelt. (⇒ 9.2)

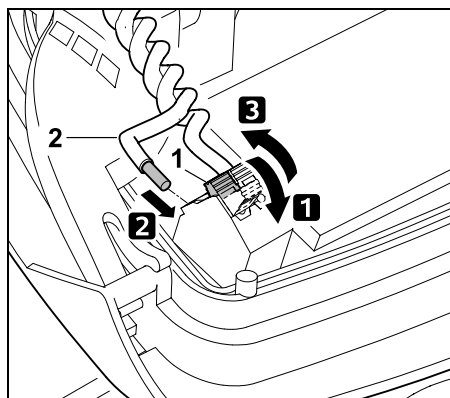


- 1** Hajtsuk fel a bal oldali szorítókart (1).
- 2** Csúsztassuk a lecsupaszított huzalvéget (2) ütközésig a szorítóba.
- 3** Hajtsuk vissza a szorítókart (1).

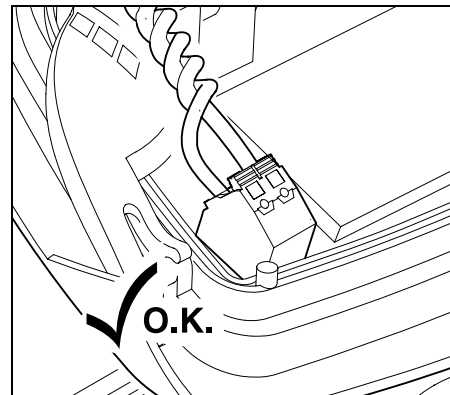


Megfelelő szerszámmal csupaszoljuk le a jobb oldali huzalvéget (1) a megadott hosszúságon (X), és sodorjuk össze a huzalereket.

X = 10-12 mm

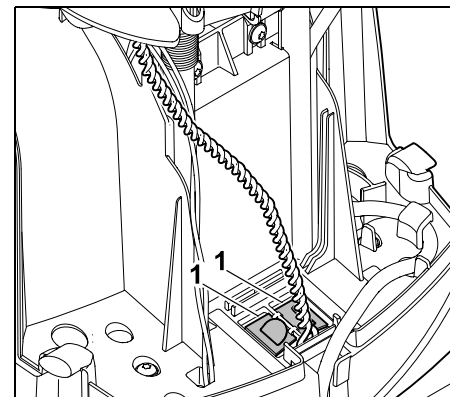


- 1** Hajtsuk fel a jobb oldali szorítókart (1).
- 2** Csúsztassuk a lecsupaszított huzalvéget (2) ütközésig a szorítóba.
- 3** Hajtsuk vissza a szorítókart (1).



Ellenőrizzük a huzalvégek megfelelő rögzítettségét a szorítóban: mindkét huzalvégnak szilárdan rögzítve kell lennie.

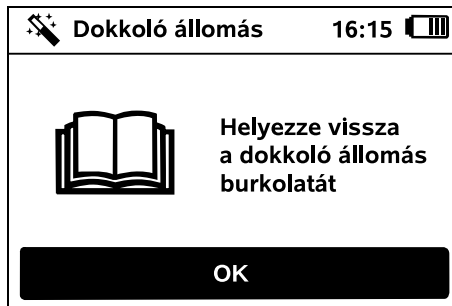
- Hajtsuk vissza a panelt. (⇒ 9.2)



Zárjuk le a kábelcsatorna (1) burkolatait.

- A műveletek befejezését követően nyomjuk meg a vezérlőkonzolon lévő OK gombot.

OK

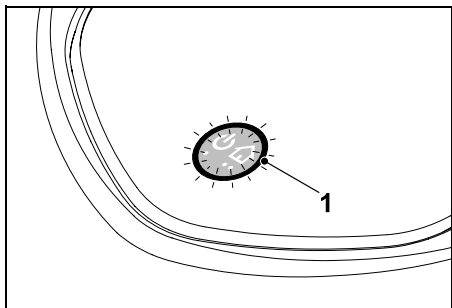


Szereljük fel a burkolatot. (⇒ 9.2)

Ezt követően nyomjuk meg a vezérlőkonzolon lévő OK gombot.



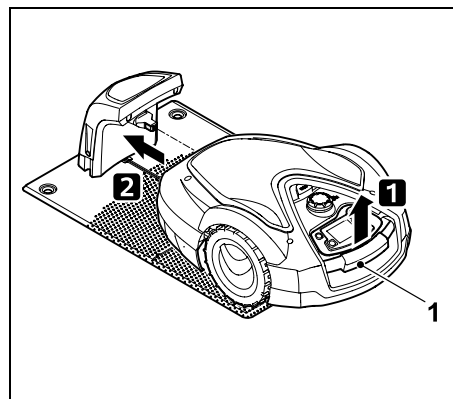
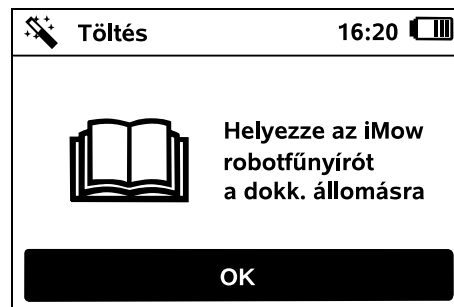
Illesszük a hálózati adaptert az elektromos csatlakozóaljzatba, majd nyomjuk meg az OK gombot.



A határoló huzal megfelelő lefektetését, valamint a dokkoló állomás elektromos hálózatra kapcsolását követően világít a LED (1).



Vegyük figyelembe „A dokkoló állomás kezelélemei” című fejezetben leírtakat, különösen akkor, ha a LED nem a fentiek szerint világít. (⇒ 13.1)



Emeljük meg kicsit a robotfűnyírót a hordfogantyúnál (1), és tehermentesítsük a hajtott kerekeket. Támasszuk a gépet az első kerekeire, és csúsztassuk a dokkoló állomásba.

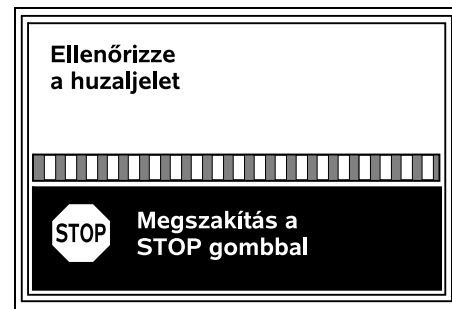
Ezt követően nyomjuk meg a vezérlőkonzolon lévő OK gombot.



9.12 A robotfűnyíró és a dokkoló állomás párosítása



A robotfűnyíró csak azt követően helyezhető üzembe, hogy megfelelően veszi a dokkoló állomás által küldött huzaljelet. (⇒ 11.16)



A huzaljel ellenőrzése több percig is tarthat. A gép felső részén lévő piros STOP gomb segítségével a párosítás megszakítható, ilyenkor a folyamat a telepítési varázsló előző lépésére ugrik vissza.

Normál vétel



A huzaljel rendben van:

A kijelzőn a „Huzaljel OK” szöveg jelenik meg. A robotfűnyíró és a dokkoló állomás párosítása sikeresen megtörtént.



Folytassuk az első telepítést az OK gomb megnyomásával.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

A sikeres párosítást követően a „GPRS” energiamód válik aktívvá. (⇒ 11.11)

Zavart vétel

A robotfűnyíró **nem érzékeli a huzaljelet**:

a kijelzőn a „Nincs huzaljel” szöveg jelenik meg.



A robotfűnyíró **zavart huzaljelet érzékel**:

a kijelzőn az „Ellenőrizze a huzaljelet” szöveg jelenik meg.



A robotfűnyíró **fordított polaritású huzaljelet érzékel**:

a kijelzőn a „Csatlakozók felcserélve vagy iMow a ter. kívül” szöveg jelenik meg.



Lehetséges ok:

- átmeneti hiba,
- a robotfűnyíró nincs dokkolva,
- fordított polaritással (az oldalakat felcserélve) csatlakoztatták a határoló huzalt,
- a dokkoló állomást kikapcsolták vagy nem csatlakozik az elektromos hálózathoz,
- meghibásodtak a dugaszcsatlakozók,
- a határoló huzal rövidebb a minimális hosszúságnál,

- feltekerték a hálózati kábelt a dokkoló állomás környezetében,
- a határoló huzal végei túl hosszúk, vagy nincsenek megfelelően összesodorva egymással,
- megtört a határoló huzal,
- idegen jel, például mobiltelefon vagy egy másik dokkoló állomás jele zavarja a vételt,
- földkábelben haladó áram, illetve a dokkoló állomás alatt a talajban lévő vasbeton vagy fémtárgyak zavarják a vételt,
- a határoló huzal hosszabb a maximális értéknél (⇒ 12.1).

Megoldás:

- további műveletek nélkül ismételjük meg a párosítást,
- dokkoljuk a robotfűnyíró (⇒ 15.7),
- csatlakoztassuk megfelelően a határoló huzal végeit (⇒ 9.11),
- ellenőrizzük a dokkoló állomás hálózati csatlakoztatását, feltekerés helyett egyenesítsük ki a hálózati kábelt a dokkoló állomás környezetében,
- ellenőrizzük a huzalvégek megfelelő rögzítettségét a szorítóban, a túl hosszú huzalvégeket vágjuk le, illetve a huzalvégeket sodorjuk össze egymással (⇒ 9.11),
- 100 m²-nél kisebb nyírási területeknél vagy 175 m-nél rövidebb huzalhossznál a határoló huzal lefektetésekor telepíteni kell az **AKM 100** tartozékot. (⇒ 9.10)
- ellenőrizzük a dokkoló állomás LED-kijelzőjét (⇒ 13.1),
- szüntessük meg a huzalszakadást,

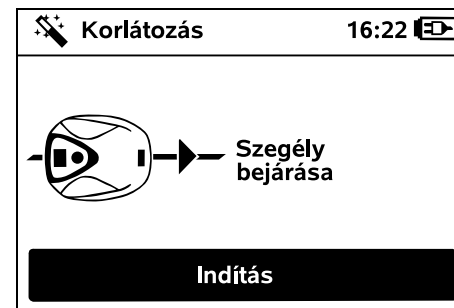
- kapcsoljuk ki a mobiltelefonokat, illetve a közelben lévő dokkoló állomásokat,
- módosítsuk a dokkoló állomás helyét, illetve távolítsuk el a dokkoló állomás alatt lévő zavarforrásokat,
- használjunk nagyobb keresztmetszetű határoló huzalt (külön kapható tartozék).

A megfelelő intézkedés után ismételjük meg a párosítást az OK gomb megnyomásával.



Ha a huzaljel nem érzékelhető megfelelően, és a leírt javaslatok nem segítenek, vegyük fel a kapcsolatot valamelyik szakszervizzel.

9.13 A telepítés ellenőrzése



Az OK gomb megnyomásával indítsuk el a szegélybejárást – a fűnyíró kés ekkor nem kapcsol be.



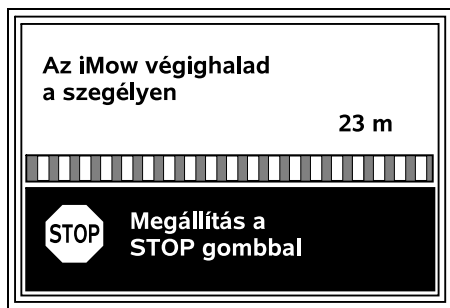
Az első telepítést követő üzemeltetés során a robotfűnyíró mindkét irányban felváltva végighalad a nyírási terület szélén. Emiatt kell az első telepítés során mindkét irányban ellenőrizni a szegélybejárást.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

A szegélybejárás során történik a robotfűnyíró **dokkterületének** definiálása. (⇒ 14.5)

Ha a szegélybejárás elindítása előtt a robotfűnyíró nem észlel GPS-jelet, a kijelzőn a „Várakozás GPS-jele” szöveg olvasható. Néhány perc elteltével a robotfűnyíró GPS-jel hiányában is elindítja a szegélybejárását.



A szegélybejárás közben haladjunk a robotfűnyíró mögött, és ügyeljünk a következőkre:

- a robotfűnyíró a terv szerint haladjon a nyírási terület szélén,
- megfelelő távolságot tartson az akadályoktól és a nyírási terület szélétől,
- a dokkolás és a dokkoló állomás elhagyása megfelelő legyen.

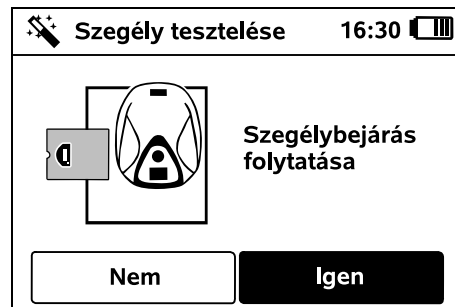
A kijelzőn a megtett távolság látható – ez a méterben megadott érték a nyírási terület szélén lévő **indulási pontok** beállításához lesz szükséges. (⇒ 11.15)

- A kívánt helyen olvassuk le és jegyezzük fel a megjelenített értéket. Az első telepítés után kézzel állítsuk be az indulási pontot.

A szegélybejárás automatikusan megszakad, ha a robotfűnyíró akadálynak ütközik vagy túl nagy lejtésű terepre kerül. Kézzel a STOP gomb megnyomásával szakítható meg a szegélybejárás.

- Ha a szegélybejárás automatikusan megszakad, korrigáljuk a határoló huzal helyzetét, illetve távolítsuk el az akadályokat.
- A szegélybejárás folytatása előtt ellenőrizzük a robotfűnyíró helyzetét. A gépnek a határoló huzalon vagy a nyírási területen belül kell elhelyezkednie úgy, hogy a gép elülső oldala a határoló huzal irányába nézzen.

Folytatás a szegélybejárás megszakítása után:



A megszakítás után a szegélybejárás az **Igen** lehetőség kiválasztásával folytatható.

A **Nem** lehetőség kiválasztásakor a határoló huzal bejárása befejeződik, és a telepítési varázsló a következő lépésre ugrik.



Javaslat:

Ne szakítsuk meg a szegélybejárást. Ellenkező esetben előfordulhat, hogy nem derül fény a nyírási terület szélének bejárásával vagy a dokkolással kapcsolatos esetleges problémákra.

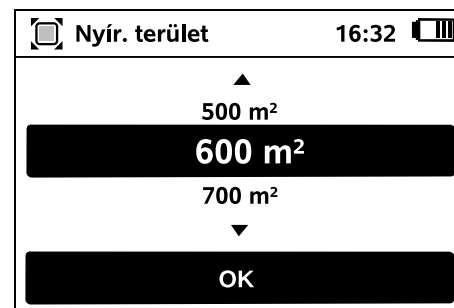
A szegélybejárás az első telepítést követően szükség esetén megismételhető. (⇒ 11.14)

A nyírási terület egyszeri teljes körbejárását követően a robotfűnyíró dokkol. Ezután következik a második szegélybejárás az ellentétes irányban.

A szegélybejárás automatikus befejezése:

A második teljes kör bejárása után a gép dokkol, a telepítési varázsló pedig a következő lépésre ugrik.

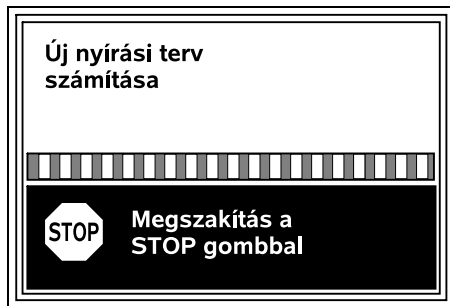
9.14 A robotfűnyíró programozása



Adjuk meg a füves terület méretét, majd erősítsük meg az OK gomb megnyomásával.



A nyírási terület méretébe ne számítsuk be a kialakított elzárt területeket, illetve a mellékterületeket.



A gép új nyírási tervet számít ki.
A gép felső részén lévő piros STOP gomb segítségével a folyamat megszakítható.



Az OK gomb megnyomásával erősítsük meg a „Napok megerősítése egyesével vagy aktív idő megváltoztatása” szöveget.



Megjelennek a hétfői naphoz tartozó aktív idők, és aktívvá válik az **Aktív idők megerősítése** menüpont.

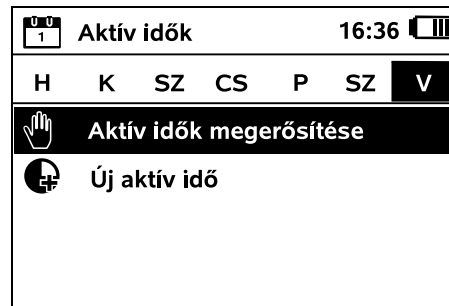
Az OK gomb megnyomásával erősíthető meg az összes aktív idő, és megjelenik a következő napi terv.

i Kis nyírási területek esetén nem történik nyírás a hét minden egyes napján. Ebben az esetben nem jelennek meg aktív idők, valamint az „Összes aktív idő törlése” menüpont. Az aktív idők nélküli napok ugyancsak az OK gombbal nyugtázhatók.

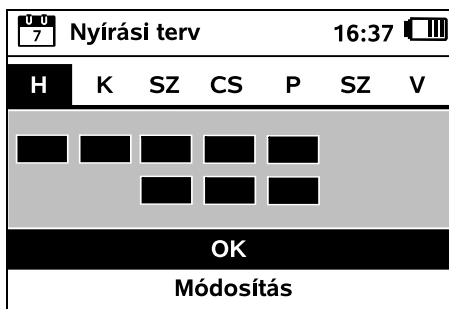
A megjelenített **aktív idők** módosíthatók. Ehhez válasszuk ki az irányítógombokkal a kívánt időintervallumot, és nyissuk meg az OK gombbal. (⇒ 11.7)

Amennyiben újabb aktív időkre van szükség, válasszuk ki az **Új aktív idő** menüpontot, és nyissuk meg az OK gombbal. A kiválasztási ablakban adjuk meg az új aktív idő kezdési és befejezési időpontját, majd erősítsük meg az OK gombbal. Naponta legfeljebb három aktív idő állítható be.

Ha az összes megjelenített aktív időt törölnénk, válasszuk ki az **Összes aktív idő törlése** menüpontot, és erősítsük meg az OK gombbal.



A vasárnapi naphoz tartozó aktív idők megerősítése után megjelenik a nyírási terv.



Az OK gombbal hagyjuk jóvá a megjelenített nyírási tervet, ezt követően megjelenik a telepítési varázsló befejező lépése.

Amennyiben változtatások szükségesek, válasszuk ki a **Módosítás** lehetőséget, és egyedileg állítsuk be az aktív időket.

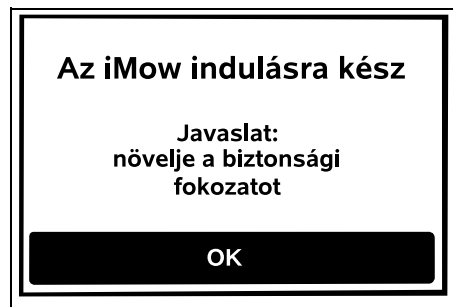


Ügyeljünk arra, hogy az aktív időben mások ne tartózkodjanak a veszélyes területen. Az aktív időket ennek megfelelően kell kialakítani. Emellett tartsuk be a robotfűnyírók használatára vonatkozó helyi rendeleteket és „A biztonság érdekében” (⇒ 6.) című fejezet utasításait. Szükség esetén azonnal vagy az első telepítés befejeződése után változtassuk meg az aktív időket a „Nyírási terv” menüben. (⇒ 11.7)
Az illetékes hatóságoknál különösen arra vonatkozóan kell tájékozódni, hogy melyik nappali és éjszakai időszakokban megengedett a gép működtetése.

9.15 Az első telepítés befejezése



Távolítsuk el az idegen tárgyakat (pl. játékokat, szerszámokat) a nyírási területről.



Fejezzük be az első telepítést az OK gomb megnyomásával.

OK



Az első telepítés után a beállított biztonsági fokozat a legalacsonyabb („Nincs”).

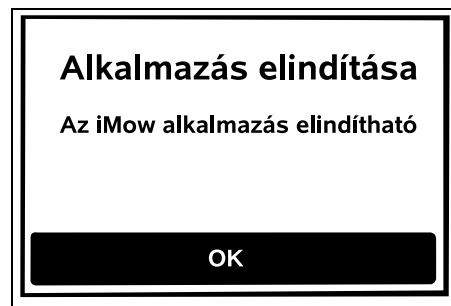
Javaslat:

Az „Alacsony”, „Közepes” vagy „Magas” biztonsági fokozatot állítsuk be. Ez gondoskodik arról, hogy illetéktelenek ne tudják megváltoztatni a beállításokat, valamint ne lehessen másik dokkoló állomással üzemeltetni a robotfűnyírót. (⇒ 11.16)

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Kapcsoljuk be a GPS-es védelmet is. (⇒ 5.10)

RMI 632 C, RMI 632 PC:



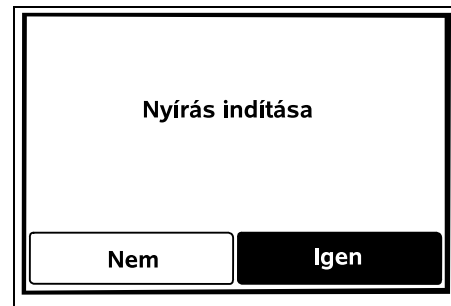
A robotfűnyíró összes funkciójának használatához telepíteni kell az **iMow alkalmazást** egy internetkapcsolattal rendelkező okostelefonra vagy táblagépre, valamint telepíteni kell és el kell indítani a GPS-vevőt. (⇒ 10.)

Zárjuk be a párbeszédablakot az OK gombbal.

OK

9.16 Első nyíráás az első telepítés után

Amennyiben az első telepítés befejezése épp aktív időbe esik, a robotfűnyíró azonnal elkezd a fűnyírást.



Ha az első telepítés befejezése aktív időn kívül történik, az OK gomb megnyomásával elindítható egy nyírási ciklus. Amennyiben nem kívánunk fűvet nyírni a robotfűnyíróval, válasszuk ki a „Nem” lehetőséget.

OK

10. iMow alkalmazás

Az **RMI 632 C, RMI 632 PC** modellek az **iMow alkalmazás** segítségével kezelhetők.

Az alkalmazás a legelterjedtebb operációs rendszerekhez elérhető a megfelelő alkalmazásokat árusító boltban.



További információk a web.imow.stihl.com/systems/ honlapon található.



„A biztonság érdekében” című fejezet előírásai különös tekintettel vonatkoznak az **iMow alkalmazás** összes felhasználójára. (⇒ 6.)

Aktiváltatás:

Ahhoz, hogy adatforgalom történhessen az alkalmazás és a robotfűnyíró között, valamelyik szakkereskedésben aktiválni kell a gépet a tulajdonos e-mail-címével együtt. A megadott e-mail-címre egy aktiválási hivatkozást küldünk. Az **iMow alkalmazást** internetkapcsolatra

és GPS-vételre képes okostelefonra vagy táblagépre kell telepíteni. Az e-mail címzettje lesz az alkalmazás adminisztrátora és fő felhasználója, aki teljes mértékben hozzáfér az összes funkcióhoz.

i Biztonságos helyre jegyezze fel a használt e-mail-címet és a jelszavát, így az **iMow alkalmazás** újratelepíthető az okostelefon, ill. a táblagép cseréjét követően (pl. a mobiltelefon elvesztése esetén).

Adatforgalom:

A vételár tartalmazza a robotfűnyíró internetes adatforgalmát (M2M-szolgáltatás).

Az adatforgalom nem folyamatos, adott esetben csak néhány percre tart.

Az alkalmazás internetes adatforgalmából adódóan – a mobiltelefonos, ill. internetes szolgáltatójával kötött szerződéstől függően – olyan költségek keletkezhetnek, amelyeket Önnek kell viselnie.

i Mobiltelefonos kapcsolat és az alkalmazás nélkül a GPS-es védelemnél nem működik az e-mailben és SMS-ben történő értesítés.

Az alkalmazás fő funkciói:

- a nyírási terv megtekintése és szerkesztése,
- a nyírás elindítása,
- az automatika be- és kikapcsolása,
- a robotfűnyíró dokkoló állomáshoz küldése,
- a dátum és a pontos idő módosítása,



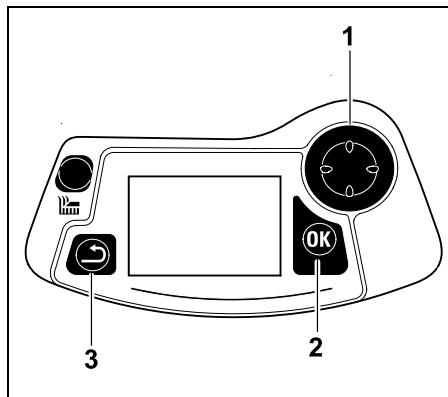
A nyírási terv módosítása, a nyírási ciklusok elindítása, az automatika be- és kikapcsolása, a robotfűnyíró dokkoló állomáshoz küldése, valamint a dátum és a pontos idő megváltoztatása olyan működést okozhat, amelyre mások nem feltétlenül számítanak. Emiatt minden esetben előzetesen értesíteni kell az érintett személyeket a robotfűnyíró lehetséges működéséről.

- a gépinformációk és a robotfűnyíró helyének lekérdezése.

11. Menü

11.1 Kezelési információk

- Szükség esetén vegyük ki a vezérlőkonzolt. (⇒ 15.2)

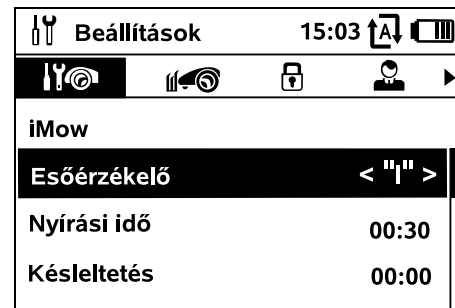


Az irányítógombok (1) a menükön belüli navigációra szolgálnak, a beállítások megerősítése és az egyes menüpontok

megnyitása az OK gomb (2) segítségével történik. A „Vissza” gomb (3) segítségével lehet kilépni a menükből.



A főmenü 4 almenüből áll, amelyeknek egy-egy parancsgomb felel meg. A kiválasztott almenü háttere fekete, és az OK gomb segítségével nyitható meg.



A második menüszenzen az egyes almenüket fülekbe rendezték. A fülek a bal, illetve a jobb oldali irányítógombok megnyomásával választhatók ki, az almenük kiválasztása pedig a felfelé, illetve felfelé mutató irányítógombokkal történik. Az aktív fülek, illetve menüpontok háttere fekete.

A kijelző jobb szélén megjelenő görgetőszáv azt mutatja, hogy a felfelé, illetve felfelé mutató irányítógombokkal további menüpontok jeleníthetők meg.

Az almenük az OK gomb megnyomásával nyithatók meg.

	Aktív idő H 08:00-12:00	☒
	Aktív idő ki	
	Aktív idő módosítása	
	Aktív idő törlése	

Az almenükön belül lista tartalmazza a kiválasztható lehetőségeket. Az aktív listaelemek háttere fekete. Az OK gomb megnyomásakor egy kiválasztási ablak vagy egy párbeszédablak nyílik meg.

Kiválasztási ablakok:

	Dátum	10:09	
▲	▲	▲	
23	06	2018	
22	05	2017	
21	04	2016	
▼	▼	▼	
nap	hónap	év	

A beállítandó értékek az irányítógombokkal módosíthatók. Az éppen megváltoztatható érték fekete színnel van kiemelve. Az értékek az OK gomb megnyomásával állíthatók be.

Párbeszédablakok:

Új PIN kód 1234	
Módosítás	OK

Ha a változtatásokat menteni kell, illetve meg kell erősíteni az üzeneteket, párbeszédablak jelenik meg a kijelzőn. Az aktív parancsgomb háttere fekete.

Választási lehetőség esetén az egyes parancsgombok a balra, illetve jobbra mutató irányítógombok segítségével választhatók ki.

Az OK gomb megnyomása megerősíti a kiválasztott lehetőséget, és megnyitja a megfelelő menüt.

11.2 Állapotkijelzés

 Kezd. időpont H 10:00	 Szünet 30:00
 iMow üzembesz Automatika bekapcsolva	

Az állapotkijelzés a következő esetekben jelenik meg:

- amikor valamelyik gomb megnyomását követően a robotfűnyíró kilép a készenléti üzemmódból,
- a főmenüben a „Vissza” gomb megnyomásakor,
- működés közben.

 Kezd. időpont H 10:00	 Szünet 30:00
--	---

A kijelző felső részén két konfigurálható mező található, amelyeken különböző információk jeleníthetők meg a robotfűnyíróra, illetve a nyírási ciklusokra vonatkozóan. (⇒ 11.13)

Állapotinformáció folyamatban lévő tevékenység nélkül – RMI 632, RMI 632 P:

 iMow üzembesz Automatika bekapcsolva

A kijelző alsó részén az „iMow üzembesz” szöveg olvasható az ábrán látható szimbólummal, valamint az automatika állapotával együtt. (⇒ 11.5)

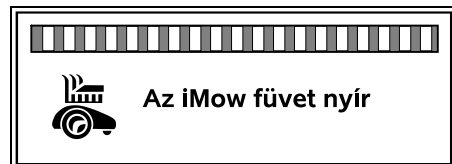
Állapotinformáció folyamatban lévő tevékenység nélkül – RMI 632 C, RMI 632 PC:



MI 632 PC
iMow üzembész
Automatika bekapcsolva
GPS-védelem be

A kijelző alsó részén a robotfűnyíró neve (⇒ 10.) és az „iMow üzembész” szöveg jelenik meg az ábrán látható szimbólummal, az automatika állapottal (⇒ 11.5), valamint a GPS-es védelemre (⇒ 5.10) vonatkozó információval együtt.

Állapotinformáció folyamatban lévő tevékenység esetén – összes modell:



Folyamatban lévő **nyírási ciklus** esetén a kijelzőn „Az iMow fűvet nyír” szöveg, és egy ennek megfelelő szimbólum látható. A megjelenő szöveg és a szimbólum mindig az aktuális tevékenységhez igazodik.



A nyírási ciklus előtt a kijelzőn a „Figyelem! – iMow indítása” szöveg és egy figyelmeztető szimbólum jelenik meg.



Emellett a kijelző megvilágításának villogása és hangjelzés jelzi a fűnyíró motor közelgő elindulását. A fűnyíró kés csak néhány másodperccel a robotfűnyíró elindulását követően, automatikusan indul be.

Szegélynyírás:

Miközben a robotfűnyíró a terület szélét nyírja, a „Nyírási terület szélének nyírása” szöveg olvasható.

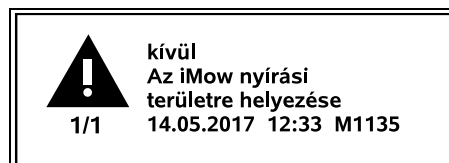
Dokkoló állomáshoz:

Amikor a robotfűnyíró visszatér a dokkoló állomáshoz, a kijelzőn a megfelelő indok (pl. „Akkumulátor lemerült”, „Nyírás vége”) látható.

Az akkumulátor töltése:

Az akkumulátor töltése közben az „Akkumulátor töltése” szöveg olvasható a kijelzőn.

Üzenetkijelzések – összes modell:

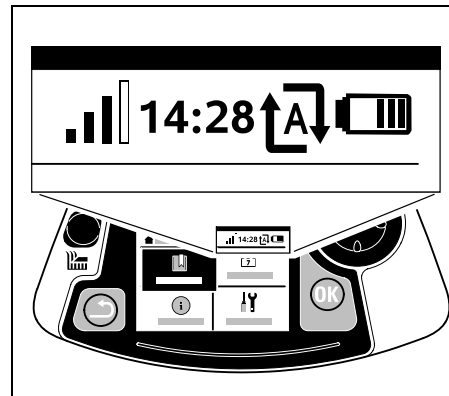


A hibák, üzemzavarok és javaslatok figyelmeztető szimbólumokkal, dátummal és időponttal, valamint üzenetkóddal együtt jelennek meg. Több aktív üzenet esetén azok váltakozva láthatók. (⇒ 24.)



Ha a robotfűnyíró üzembész, az üzenetek és az állapotinformációk felváltva jelennek meg.

11.3 Információs terület



A kijelző jobb felső sarkában a következő információk jelennek meg:

1. Az akkumulátor töltöttségi állapota, ill. a töltési ciklus
2. Az automatika állapota
3. A pontos idő
4. A mobiltelefonos jel erőssége (RMI 632 C, RMI 632 PC)

1. Töltöttségi állapot:

Az **akkumulátorszimbólum** a töltöttségi állapot megjelenítésére szolgál:

nincsenek sávok – az akkumulátor lemerült

1–5 sáv – az akkumulátor részben lemerült

6 sáv – az akkumulátor teljesen töltött

Az akkumulátor töltése közben az akkumulátor szimbóluma helyett egy **csatlakozódugó-szimbólum** látható.



2. Az automatika állapota:

Bekapcsolt automatika esetén a kijelzőn az **automatika szimbóluma** látható.



3. A pontos idő:

A pontos idő 24 órás formátumban jelenik meg.

4. Mobiltelefonos jel:

A mobiltelefonos kapcsolat (GPRS) **jelerősségét** 4 sáv szemlélteti. Minél több sáv látható, annál jobb a vétel.



A vételi jel melletti kis x jel mutatja, ha a gép nem tudott internetes kapcsolatot létesíteni.

A rádiómodul inicializálásakor (a hardver és a szoftver ellenőrzése során, pl. a robotfűnyíró bekapcsolását követően) egy kérdőjel jelenik meg.



11.4 Főmenü



A főmenü a következő esetekben jelenik meg:



- az állapotkijelzés (⇒ 11.2) OK gombbal történő elhagyásakor,
- a „Főmenü” parancs kiadásakor,

- a második menüsinten a „Vissza” gomb megnyomásakor.

1. Parancsok (⇒ 11.5)

Főmenü
iMow zárolása
Automatika be- és kikapcsolása
Dokkoló állomáshoz
Kézi vezérlés
Nyíráás indítása
Nyíráás késleltetett indítása
Következő aktív idő kihagyása
Szegélynyíráás



2. Nyírási terv (⇒ 11.6)

Heti terv megjelenítése, aktív idők és a nyírási idő szerkesztése



3. Információ (⇒ 11.9)

Üzenetek
Események
iMow állapota
Gyep állapota
Rádiómodul állapota (RMI 632 C, RMI 632 PC)



4. Beállítások (⇒ 11.10)

iMow
Telepítés
Biztonság
Szervizelés
Szervizterület



11.5 Parancsok



Válasszuk ki az irányítógombokkal a kívánt parancsot, és erősítsük meg az OK gombbal.

1. Főmenü

2. iMow zárolása

3. Az automatika bekapcsolása/kikapcsolása

4. Dokkoló állomáshoz

5. Kézi vezérlés

6. Nyíráás indítása

7. Nyíráás késleltetett indítása

8. Következő aktív idő kihagyása

9. Szegélynyíráás

1. Főmenü

Az OK gombbal lehet visszatérni a főmenübe.



2. iMow zárolása:

A gépzárolás bekapcsolása. A zárolás feloldásához nyomjuk meg a megjelenített billentyűkombinációt. (⇒ 5.2)



3. Automatika bekapcsolása/kikapcsolása:

Bekapcsolt automatika esetén állapotkijelzésként az „Automatika bekapcsolva” szöveg látható, a menükben pedig az akkumulátor szimbóluma mellett megjelenik az automatika szimbóluma. A robotfűnyíró teljesen automatikusan nyírá le a nyírási területet.



Kikapcsolt automatika esetén állapotkijelzésként az „Automatika kikapcsolva” szöveg jelenik meg, a nyírási tervben lévő aktív idők pedig inaktívak (szürke színűek). Ilyenkor nem történik automatikus nyíráás. A nyírási ciklusok a

„Nyírás indítása”, illetve a „Nyírás késleltetett indítása” parancsokkal indíthatók.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Az automatika az alkalmazás segítségével is be-, illetve kikapcsolható. Az automatika alkalmazáson keresztül történő kikapcsolását követően a robotfűnyíró visszatér a dokkoló állomáshoz. (⇒ 10.)

4. Dokkoló állomáshoz:

A robotfűnyíró visszatér a dokkoló állomáshoz, és tölteni kezdi az akkumulátort.



Bekapcsolt automatika esetén a következő aktív időben a robotfűnyíró ismét nyírni kezdi a területet.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

A robotfűnyíró az alkalmazáson keresztül is visszaküldhető a dokkoló állomáshoz. (⇒ 10.)

5. Kézi vezérlés:

A gyepek kézi nyírása.

Biztonsági okokból a fűnyíró kés csak úgy indítható be, hogy lenyomva tartjuk az OK gombot, majd megnyomjuk a nyírási gombot. A gép az irányítógombokkal irányítható. (⇒ 15.6)



6. Nyírás indítása:

A parancs kiadását követően a robotfűnyíró automatikusan elindítja a nyírási ciklust. A nyírási ciklus végét meg kell adni.



Ha **mellékkerületet** alakítottak ki, az OK gomb megnyomását követően meg kell adni, hogy a nyírás egy mellékkerületen vagy a fő területen történik. (⇒ 12.10)
A nyírási ciklus időtartamának alapbeállítása a gép beállításai között, a „Nyírási idő” lehetőségnél módosítható. (⇒ 11.10)



A főmenüben (⇒ 11.4) a „Nyírás indítása” parancs a **nyírási gomb**



megnyomásával is kiadható. Ha külső telepítésű dokkoló állomást használunk folyosóval, a „Nyírás indítása” parancs kiadása előtt a robotfűnyíró a nyírási területre kell vinni.

RMI 632 C, RMI 632 PC:

A „Nyírás indítása” parancs az alkalmazáson keresztül is kiadható. (⇒ 10.)

7. Nyírás késleltetett indítása:

A parancs kiadását követően a robotfűnyíró automatikusan, azonban késleltetett módon indítja el a nyírási ciklust. Meg kell adni a kezdési időpontot és a nyírási ciklus végét. Ha **mellékkerületet** alakítottak ki, az OK gomb megnyomását követően meg kell adni, hogy a nyírás egy mellékkerületen vagy a fő területen történik. (⇒ 12.10)
A nyírási ciklus időtartamának, illetve a késleltetésnek az alapbeállításai a gép beállításai között, a „Nyírási idő”, illetve a „Késleltetés” lehetőségnél módosíthatók. (⇒ 11.10)



Ha külső telepítésű dokkoló állomást használunk folyosóval, a „Nyírás késleltetett indítása” parancs kiadása előtt a robotfűnyíró a nyírási területre kell vinni.

8. Következő aktív idő kihagyása:

Ez a parancs akkor használható, ha a robotfűnyírónak a következő aktív időben nem kell nyírnia (pl. kerti rendezvény miatt).



A megerősítést követően a következő aktív időben nem történik nyírás. Az így letiltott aktív idő a nyírási tervben szürke

színnel jelenik meg. A nyírás a „Aktív idők” menüben engedélyezhető ismét. (⇒ 11.7)
Amennyiben a parancsot többször egymás után kiadják, mindig az újabb következő aktív időt hagyja ki a gép. Ha az adott héten nincs több aktív idő, „A következő héten nincs nyírás” üzenet jelenik meg.

9. Szegélynyírás:

A parancs kiadását követően a robotfűnyíró lenyírja a nyírási terület szélét. Egy kör után a robotfűnyíró visszatér a dokkoló állomáshoz, és tölteni kezdi az akkumulátort.



11.6 Nyírási terv

Nyírási terv							17:30		
H	K	SZ	CS	P	SZ	V			
Aktív idők									
Nyírási idő									

A **mentett nyírási terv** a főmenü „Nyírási terv” menüjében nyitható meg. Az egyes napok alatt lévő négyszögletes területek jelképezik a mentett aktív időket. A fekete színnel jelölt aktív időkben nyírás történhet, a szürke területek a nyírási ciklusok nélküli aktív idők jelölik (pl. kikapcsolt aktív idő esetén vagy az „Aktív idő ki” parancs kiadása után). (⇒ 11.5)



 Kikapcsolt automatika esetén a teljes nyírási terv inaktív, ennek megfelelően az összes aktív idő szürke.

A felfelé vagy lefelé mutató irányítógomb megnyomásával az **Aktív idők** (⇒ 11.7) vagy a **Nyírási idő** (⇒ 11.8) almenü választható ki, a megnyitásukhoz az OK gombot kell megnyomni.

Ha **egyetlen nap** aktív idejét módosítanánk, a balra vagy jobbra mutató irányítógombokkal válasszuk ki az adott napot, és nyissuk meg a **Aktív idők** almenüt.

11.7 Aktív idők

Aktív idők		15:32				
H	K	SZ	CS	P	SZ	V
☒						
08:00 - 12:00						
☒						
13:00 - 17:00						
						
Új aktív idő						
						
Összes aktív idő törlése						

A **pipával megjelölt** aktív időkben engedélyezett a nyírás, ezeket a nyírási tervben fekete szín jelöli. 

A **pipa nélküli** aktív időkben a nyírás nem engedélyezett, ezek az időszakok szürkék a nyírási tervben. 

 Vegyük figyelembe a „Fűnyírási tanácsok – Aktív idők” című fejezet megjegyzéseit. (⇒ 14.3)
Különösen arra ügyeljünk, hogy az aktív időkben mások ne tartózkodjanak a veszélyes területen.

 **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Az aktív idők az alkalmazás segítségével is beállíthatók. (⇒ 10.)

A mentett aktív idők egyenként kiválaszthatók és módosíthatók.

Az **Új aktív idő** menüpont mindaddig kiválasztható, amíg naponta 3-nál kevesebb aktív időt mentettek. Az újabb aktív idő nem fedhet át más aktív időkkel.

Ha a kiválasztott napon ki akarjuk hagyni a fűnyírást, válasszuk ki az **Összes aktív idő törlése** menüpontot. 

Aktív idő módosítása:

	Aktív idő H 08:00-12:00	☒
	Aktív idő ki	
	Aktív idő módosítása	
	Aktív idő törlése	

Az **Aktív idő ki**, illetve az **Aktív idő be** lehetőségekkel letiltható, illetve engedélyezhető az automatikus nyíráshoz tartozó aktív idő. 

Az **Aktív idő módosítása** lehetőséggel módosítható a rendelkezésre álló időtartam. 

Ha a továbbiakban nincs szükség a kiválasztott aktív időre, válasszuk ki az **Aktív idő törlése** menüpontot. 

 Amennyiben a rendelkezésre álló időtartam nem elegendő a szükséges nyíráshoz és töltéshez, hosszabbítsuk meg vagy bővítsük ki az aktív időket, illetve csökkentsük le a nyírási időt. Erre vonatkozóan kijelzőüzenet jelenik meg.

11.8 Nyírási idő

Nyírási idő		11:02			
	Nyírási idő beállítása				
	Új nyírási terv				

A heti nyírási idő a **Nyírási idő beállítása** lehetőségnél állítható be. 
A beállított értéket a nyírási terület méretéhez igazítja a gép. (⇒ 9.14)
Kövessük „A programozás beállítása” című fejezet utasításait. (⇒ 15.3)

 **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
A nyírási idő az alkalmazás segítségével is beállítható. (⇒ 10.)

Az **Új nyírási terv** parancs törli az összes mentett aktív időt. Elindul a telepítési varázsló „A robotfűnyíró programozása” lépése. (⇒ 9.8) 

 Amennyiben az újraprogramozás befejezése aktív időbe esik, az egyes napi tervek megerősítését követően a robotfűnyíró elkezd az automatikus fűnyírást.

11.9 Információ

 Információ 10:32  	
    	
Üzenetek	
Eső érzékelése	P 13:52
Javaslat	V 15:00

1. Üzenetek:

Az összes aktív hiba, üzemzavar és javaslat listája azok előfordulásának időpontjával együtt.

Zavartalan működés esetén a „Nincsenek üzenetek” szöveg olvasható.

Az OK gomb megnyomásakor megjelennek az üzenet részletei. (⇒ 24.)

2. Események:

A robotfűnyíró legutóbbi tevékenységeinek listája

Az események részletei (kiegészítő szöveg, időpont és kód) az OK gomb megnyomásával jeleníthetők meg.



Ha valamelyik tevékenység szokatlanul gyakran jelenik meg, tájékozódjon a további részletekről valamelyik szakszervizben. A normál működés során fellépő hibákat a hibaüzenetek között naplózza a gép.

3. iMow állapota:

A robotfűnyíróra vonatkozó információk

- Töltöttségi állapot:
az akkumulátor százalékos töltöttsége,

- Hátr. idő:
az adott héten hátralévő nyírási időtartam órákban és percekben.
- Dátum és időpont,
- Kezd. időpont:
a terv szerint következő nyírási ciklus kezdete,
- a befejezett nyírási ciklusok száma,
- Nyír.időtart.:
a befejezett nyírási ciklusok időtartama órában,
- Megtett út:
a teljes megtett út méterben,
- Sorozatszám:
a robotfűnyíró sorozatszáma, amely a vezérlőkonzol alatti rekeszben lévő adattáblán is megtalálható,
- Akkumulátor:
az akkumulátor sorozatszáma,
- Szoftver:
a gép telepített szoftvere.

4. Gyep állapota:

A füves területre vonatkozó információk



- Nyír. terület (négyzetméter):
ez az érték az első telepítésnél, illetve az újratelepítés során adható meg, (⇒ 9.7)
- Köridő:
a nyírási terület körüli egy teljes kör megtételének időtartama percben és másodpercben,
- Indulási pontok 1–4:
az egyes indulási pontok távolsága a dokkoló állomástól méterben, az óramutató járásával megegyező irányban, (⇒ 11.15)
- Terjedelem:
a nyírási terület kerülete méterben,
- Szegélynyírás:
a szegélynyírás hetenkénti gyakorisága. (⇒ 11.14)

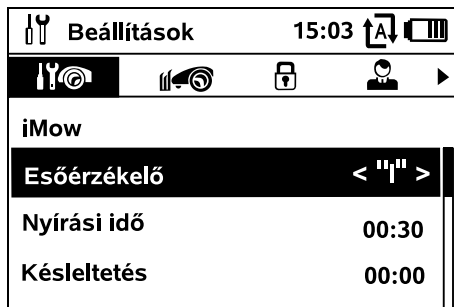
5. Rádiómodul állapota (RMI 632 C, RMI 632 PC):

A rádiómodulra vonatkozó információk



- Műholdak:
a hatókörben lévő műholdak száma,
- Pozíció:
a robotfűnyíró aktuális helyzete, ez csak megfelelő műholdas kapcsolat esetén kérhető le,
- GPRS:
a mobiltelefonos kapcsolat jelerőssége, minél több pluszjel jelenik meg, annál jobb a kapcsolat (maximum: „++++”),
- Hálózat:
hálózati azonosító, amely az országból (MCC) és a szolgáltatókódból (MNC) áll,
- Mobiltelefonszám:
a tulajdonos mobiltelefonszáma, az alkalmazásban kell megadni, (⇒ 10.)
- IMEI:
a rádiómodul hardverszáma,
- IMSI:
nemzetközi mobil-előfizetői azonosító,
- SW:
a rádiómodul szoftververziója,
- Sorozatszám:
a rádiómodul sorozatszáma.

11.10 Beállítások



1. iMow:

a gép beállításai (⇒ 11.11)



2. Telepítés:

a telepítés beállítása és
tesztelése (⇒ 11.14)



3. Biztonság:

biztonsági beállítások (⇒ 11.16)



4. Szervizelés:

karbantartás és szolgáltatás
(⇒ 11.17)



5. Szervizterület:

ezt a menüt **szervizkód** védi. A
szakszervizek ezzel a menüvel
tudják végrehajtani a különböző
karbantartási és szervizműveleteket.



11.11 iMow – gépbeállítások

1. Esőérzékelő:

Az esőérzékelő beállítható úgy,
 hogy a gép esőben szakítsa meg,
 illetve ne kezdje el a fűnyírást.



- Az esőérzékelő beállítása (⇒ 11.12)

2. Nyírási idő:

A „Nyírási indítása” parancs kiadását
követő egyes nyírási menetek
időtartamához tartozó alapérték
beállítása. (⇒ 11.5)



3. Késleltetés:

A „Nyírási késleltetett indítása”
parancs kiadását követő egyes
nyírási menetek késleltetéséhez tartozó
alapérték beállítása. (⇒ 11.5)



4. Állapotkijelzés:

Az állapotkijelzésként
megjelenítendő információ
kiválasztása. (⇒ 11.2)



- Az állapotkijelzés beállítása (⇒ 11.13)

5. Időpont:

A pontos idő beállítása.
A robotfűnyíró nemkívánatos
működésének elkerülése érdekében a
beállított időnek meg kell egyeznie a
tényleges pontos idővel.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

A pontos idő az alkalmazás
segítségével is beállítható. (⇒ 10.)

6. Dátum:

Az aktuális dátum beállítása.
A robotfűnyíró nemkívánatos
működésének elkerülése érdekében a
beállított dátumnak meg kell egyeznie a
tényleges naptári dátummal.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

A dátum az alkalmazás
segítségével is beállítható. (⇒ 10.)

7. Dátumformátum:

A kívánt dátumformátum beállítása.



8. Sáveltolás:

A robotfűnyíró alapértelmezés
szerint 6 cm-es eltolással halad a
határoló huzal belső oldala mentén. Ez az



érték garantálja az optimális dokkolást. Az
iMow Ruler vonalzót ugyancsak 6 cm-es
sáveltoláshoz alakították ki.



A STIHL azt javasolja, hogy ne
váltotassuk meg a 6 cm-es
alapbeállítást.

- Szükség esetén az OK gombbal
nyitható meg a kiválasztási ablak,
amelyben beállítható a (3 cm és 9 cm
közötti) kívánt érték.

9. Nyelv:

A kijelzések kívánt nyelvének
beállítása. Alapértelmezés szerint
az első telepítéskor kiválasztott nyelv van
beállítva.



10. Kontraszt:

Szükség esetén beállítható a kijelző
kontrasztja.



11. Energiamód

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

A GPRS energiamódnál
(alapbeállítás) a robotfűnyíró mindig
kapcsolódik az internethez, és elérhető az
alkalmazással. (⇒ 10.)



Az ECO üzemmódnál a gép működési
szüneteire vonatkozó energiafelhasználás
csökkentése érdekében a rádiós
kommunikáció kikapcsol, így ilyenkor nem
érhető el a robotfűnyíró az alkalmazással.
Az alkalmazásban az utoljára lekért
adatok láthatók.

11.12 Az esőérzékelő beállítása

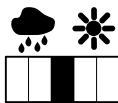
Az 5 fokozatú érzékelő
beállításához nyomjuk meg a
balra, illetve jobbra mutató
irányítógombot. Az aktuális értéket a
„Beállítások” menüben lévő sáv
szemlélteti.



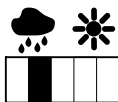
A szabályozó állítása befolyásolja

- az esőérzékelő érzékenységét,
- azt, hogy mennyi ideig várjon a robotfűnyíró eső után az érzékelő felületének megszáradására.

Közepes érzékenységnél a robotfűnyíró normál környezeti feltételek mellett működik.



A sáv **balra** tolásával nagyobb nedvesség mellett is történik nyírás. A sávot teljesen balra tova a robotfűnyíró nedves környezeti feltételek között is nyír, és nem szakítja meg a nyírási ciklust, ha esőcseppek érik az érzékelőt.



A sáv **jobbra** tolásával csak kisebb nedvesség mellett történik a nyírás. A sávot egészen jobbra tova a robotfűnyíró csak akkor nyír, ha az esőérzékelő teljesen száraz.



11.13 Az állapotkijelzés beállítása

Az állapotkijelzés konfigurálásához válasszuk ki az irányítógombokkal a bal, illetve a jobb oldali kijelzőt, majd erősítsük meg a kiválasztást az OK gombbal.

Tölt. állapot:

Az akkumulátor szimbólumának megjelenítése a százalékos töltöttségi szinttel együtt.



Hátr. idő:

Az adott héten hátralévő nyírási időtartam órákban és percekben.



Időpont és Dátum:

Az aktuális dátum és a pontos idő.



Kezd. időpont:

A terv szerint következő nyírási ciklus kezdete. Folyamatban lévő aktív idő esetén az „aktív” szöveg olvasható.



Nyír. menetek:

Az adott időpontig elvégzett nyírási ciklusok száma.



Nyír. időtart.::

Az adott időpontig elvégzett nyírási ciklusok időtartama.



Megtett út:

A teljes megtett út.



GPS-vétel

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

A mobiltelefonos kapcsolat jelerőssége hálózati azonosítóval. Egy kis x jel, illetve kérdőjel mutatja, ha a robotfűnyíró nem tudott internetes kapcsolatot létesíteni. (⇒ 11.3), (⇒ 11.9)



GPS-vétel

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

A robotfűnyíró GPS-koordinátái. (⇒ 11.9)



11.14 Telepítés

1 Összekötő:

Az eltolt visszatérés be- és kikapcsolása. Az összekötő bekapcsolásakor a robotfűnyíró a határoló huzal mentén, befelé eltolt útvonalon közelíti meg a dokkoló állomást.

Három lehetőség közül lehet választani:

Ki – alapbeállítás

A robotfűnyíró a határoló huzal mentén halad.

Keskeny – 40 cm

A robotfűnyíró váltakozva halad a határoló huzal mentén, illetve 40 cm-rel eltolva.

Széles – 40 - 80 cm

Ezen az összekötőn belül minden egyes visszatéréskor véletlenszerűen választja ki a gép a távolságot a határoló huzaltól.



Külső elhelyezésű dokkoló állomás, valamint folyosók és szűk területek esetén az eltolt visszatéréshez **keresőhurkokat** kell lefektetni. (⇒ 12.12)

Az eltolt visszatérésnél a huzaltól legalább 2 m-es távolságot kell tartani.

2 ASM (elakadást elkerülő manőver):

Az ASM funkció bekapcsolt állapotában a robotfűnyíró megpróbálja kiszabadítani magát, ha elakad.

Be – az ASM funkció bekapcsolható az elakadás megakadályozása érdekében.

Ki – alapbeállítás. Az ASM funkciót érdemes kikapcsolni a következő esetekben:

- ha a nyírási terület közelében nagyobb sík területek (pl. aszfaltozott behajtók) találhatók,
- ha a robotfűnyíró munka közben váratlanul 90°-kal elfordul,
- ha a robotfűnyíró munka közben – elakadás nélkül – az „1131” üzenettel leáll.

3. Újratelepítés:

Ismét elindul a telepítési varázsló, a meglévő nyírási terv pedig törlődik. (⇒ 9.7)



4. Indulási pontok:

A robotfűnyíró a dokkoló állomásnál (alapbeállítás) vagy valamelyik indulási pontnál kezd a nyírási ciklust.



Indulási pontokat kell definiálni a következő esetekben:

- ha a gépnek célzottan valamelyik részterületre kell mennie, mert a terület nincs kellő mértékben lenyírva,
- ha a terület csak folyosón keresztül közelíthető meg – ezeken a részterületeken legalább egy indulási pontot kell definiálni.

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Az indulási pontokhoz hozzárendelhető egy **sugár**. Ilyenkor a robotfűnyíró az adott indulási ponttól kezdve mindig először az indulási pont körüli körterületen belül végez nyírást. A fennmaradó nyírási területen csak ennek a részterületnek a lenyírását követően folytatja a gép a nyírást.

- Indulási pontok beállítása (⇒ 11.15)

5. Szegély tesztelése:

Indítsuk el a huzalelhelyezés helyességének ellenőrzésére szolgáló szegélybejárást.

Elindul a telepítési varázsló „Telepítés ellenőrzése” lépése. (⇒ 9.13)



Az elzárt területek körüli megfelelő huzalelhelyezés ellenőrzéséhez helyezzük a robotfűnyírót a nyírási területre úgy, hogy a gép elülső oldala az elzárt terület irányába nézzen, majd indítsuk el a szegélybejárást.

A szegélybejárás során történik a robotfűnyíró dokkterületének definiálása. Szükség esetén a már mentett dokkterület kibővíthető. (⇒ 14.5)

6. Szegélynyírás:

A szegélynyírás gyakoriságának megadása.

Soha – a robotfűnyíró nem nyír szegélyt.
Egyszer – alapbeállítás, a szegély nyírása

hetente egyszer.

Kétszer – a szegély nyírása hetente kétszer.

7. Mellékterületek:

A mellékterületek engedélyezése.

Inaktív – alapbeállítás.

Aktív – a mellékterületek nyírásakor kiválasztandó beállítás. A „Nyírást indítása” és a „Nyírást késleltetett indítása” parancsoknál ki kell választani a nyírási területet (fő terület/mellékterület). (⇒ 12.10)



11.15 Indulási pontok beállítása

A beállításhoz

- tanítsuk be az indulási pontokat, vagy
- válasszuk ki és definiáljuk kézzel a kívánt indulási pontot.

Indulási pontok betanítása:

Az OK gomb megnyomását követően a robotfűnyíró betanulási menetet végez a határoló huzal mentén. Amennyiben a gép nincs dokkolva, először a dokkoló állomáshoz megy. A művelet törli az összes meglévő indulási pontot.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

A betanulási menet során történik a robotfűnyíró dokkterületének definiálása. Szükség esetén a már mentett dokkterület kibővíthető. (⇒ 14.5)

Menet közben az OK gomb megnyomásával legfeljebb 4 indulási pont definiálható.

A betanítási folyamat megszakítása:

kézzel – a STOP gomb megnyomásával, automatikusan – a nyírási terület szélén lévő akadályok miatt.

- Ha a betanulási menet automatikusan megszakad, korrigáljuk a határoló huzal helyzetét, illetve távolítsuk el az akadályokat.
- A betanulási menet folytatása előtt ellenőrizzük a robotfűnyíró helyzetét. A gépnek a határoló huzalon vagy a nyírási területen belül kell elhelyezkednie úgy, hogy a gép elülső oldala a határoló huzal irányába nézzen.

A betanítási folyamat befejeződése:

kézzel – megszakítást követően, automatikusan – a dokkolás után. Az új indulási pontokat az OK gombbal történő megerősítést követően menti a gép.

Indulási gyakoriság:

Az indulási gyakoriság azt adja meg, milyen gyakran kezdődnek a nyírási ciklusok az adott indulási pontból. Az alapbeállítás mindegyik indulási pontra nézve 2 nyírási menet 10 menetből (2/10).

- A betanítást követően szükség esetén módosítsuk az indulási gyakoriságokat.
- A betanítási folyamat idő előtti befejeződése esetén parancs segítségével küldjük a robotfűnyíró a dokkoló állomáshoz. (⇒ 11.5)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
 A betanítást követően mindegyik indulási pont körül 3 m és 30 m közötti **sugarú** kör definiálható. A mentett indulási pontokhoz alapértelmezés szerint nincs sugár hozzárendelve.



Indulási pontok sugárral:

Ha a nyírási ciklusok az egyes indulási pontoknál kezdődnek, a robotfűnyíró először az indulási pont körüli körön belüli részterületet nyírja le. A nyírási terület fennmaradó részére csak ezt követően tér át a gép.

Az 1–4. indulási pont kézi beállítása:

Határozzuk meg az indulási pontok dokkoló állomástól mért távolságát, és definiáljuk az indulási gyakoriságot.

A **Távolság** az indulási pont dokkoló állomástól mért távolsága méterben, az óramutató járása szerint.

Az **Indulási gyakoriság** értéke 0 menet minden 10 nyírási menetből (0/10) és 10 menet minden 10 nyírási menetből (10/10) közötti lehet.

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Az indulási pont körül 3 m és 30 m közötti **sugarú** kör definiálható.



A dokkoló állomás a 0. indulási pontnak felel meg,

és alapértelmezés szerint onnan indulnak a nyírási ciklusok. Az itteni indulási gyakoriság egészíti ki a többi gyakoriságot a 10/10 menet értékre.



11.16 Biztonság

1. Zárolt gép
2. Fokozat
3. GPS-védelem (RMI 632 C, RMI 632 PC)
4. PIN-kód módosítása
5. Indulásjelzés
6. Figyelmeztető hangjelzések

7. Menühangjelzések
8. Gyerekzár
9. Billentyűzár
10. iMow+dokk. párosítás

1. Gépzárolás:

A gépzárolás az OK gombbal kapcsolható be, ezt követően a robotfűnyíró nem helyezhető üzembe. A robotfűnyíró minden esetben zárolni kell a karbantartási és tisztítási munkálatok, valamint a szállítás és az ellenőrzés előtt. (⇒ 5.2)

- A gépzárolás feloldásához az ábrán látható billentyűkombinációt (nyírási gomb és OK gomb) kell megnyomni.



2. Fokozat:

4 biztonsági fokozat állítható be, amelyek mindegyikéhez meghatározott zárolás és védelem tartozik.

- **Nincs:**
A robotfűnyírón nincs védelem.
- **Alacsony:**
A riasztó aktív; a PIN-kód megadása szükséges a robotfűnyíró és a dokkoló állomás párosításához, valamint a gép gyári beállításainak visszaállításához.
- **Közepes:**
Az „Alacsony” szintnél felsoroltak, emellett bekapcsolt állapotban van az időzített zárolás.
- **Magas:**
A „Közepes” szintre jellemzők azzal kiegészítve, hogy a beállítások megváltoztatásához meg kell adni a PIN-kódot.



Javaslat:

Az „Alacsony”, „Közepes” vagy „Magas” biztonsági fokozatot állítsuk be.

- Válasszuk ki a kívánt biztonsági szintet, és erősítsük meg az OK gombbal. Szükség esetén adjuk meg a 4 számjegyből álló PIN-kódot.

Riasztó:

Ha a fűnyíró a fogantyúnál fogva 10 másodpercnél hosszabb ideig megemelik vagy megdöntik, meg kell adni a PIN-kódot. Ha ez 1 percen belül nem történik meg, riasztási hangjelzés szólal meg, valamint kikapcsol az automatika.

Párosításvéd.:

A robotfűnyíró és a dokkoló állomás párosítása előtt meg kell adni a PIN-kódot.

Alaph.áll.véd.:

A gép gyári beállításainak visszaállítása előtt a PIN-kód megadása szükséges.

Időz. zárolás:

Beállításmódosítás előtt a PIN-kód megadása szükséges, amennyiben azt 1 hónapnál régebben nem adták meg.

Beáll.-védelem:

A beállítások módosítása előtt meg kell adni a PIN-kódot.

3. GPS-védelem

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

A nyomkövetés be-, illetve kikapcsolása. (⇒ 5.10)



Javaslat:

Mindig kapcsoljuk be a GPS-es védelmet.

A bekapcsolás előtt adjuk meg a tulajdonos **mobiltelefonszámát** az alkalmazásban (⇒ 10.), valamint állítsuk be az „Alacsony”, a „Közepes” vagy a „Magas” biztonsági fokozatot a robotfűnyírón.

4. PIN-kód módosítása:

Szükség esetén módosítható a be-, illetve kikapcsolása, amely leállítja a fűnyíró kést, ha a géppel játszanának.



A „PIN-kód módosítása” menüpont csak az „Alacsony”, a „Közepes” és a „Magas” biztonsági fokozatoknál jelenik meg.

- Először adjuk meg a régi PIN-kódot, majd erősítsük meg az OK gomb megnyomásával.
- Ezt követően adjuk meg az új 4 számjegyből álló PIN-kódot, és erősítsük meg az OK gombbal.



Javaslat:

Írjuk fel az új PIN-kódot.

Ha 5 alkalommal hibásan írják be a PIN-kódot, egy 4 számjegyből álló **mesterjelszó** megadása szükséges, valamint az automatika kikapcsol.

A mesterjelszó létrehozásához meg kell adni a szakszerviznek a kiválasztási ablakban megjelenő, 9 számjegyből álló sorozatszámot, valamint a 4 számjegyből álló dátumot.

5. Indulásjelzés:

A fűnyíró kés elindulása előtt megszólaló hangjelzés be-, illetve kikapcsolása.



6. Figy.hangjel.:

A robotfűnyíró akadálynak ütközésekor megszólaló hangjelzés be-, illetve kikapcsolása.



7. Menühangjelzések:

A menük megnyitásakor, illetve a kiválasztások OK gombbal történő megerősítésekor hallható kattánó hangjelzés be-, illetve kikapcsolása.



8. Gyerekzár:

Annak a biztonsági berendezésnek a be-, illetve kikapcsolása, amely leállítja a fűnyíró kést, ha a géppel játszanának.

Működés:

Ha az ütközésérzékelő rövid időn belül többször egymás után jelez (ahhoz hasonlóan, mint amikor egy gyermek a robotfűnyíróval játszik), a fűnyíró kés kikapcsol, és a robotfűnyírón tartósan egy üzenet olvasható.

Ha az ütközésérzékelő jelzése megszűnik, néhány másodperc elteltével folytatódik az automatikus nyírás.

9. Billentyűzár:

Ha a billentyűzár be van kapcsolva, csak azt követően használhatók a vezérlőkonzol gombjai, hogy először lenyomva tartjuk a **Vissza** gombot, majd megnyomjuk az **előrefelé mutató** irányítógombot.

A billentyűzár az utolsó billentyűlenyomást követően 2 perc elteltével bekapcsol.



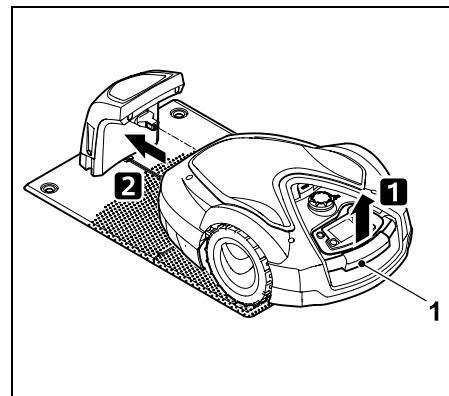
10. iMow+dokk. párosítás:

Az első üzembe helyezést követően a robotfűnyíró kizárólag a mellékelt dokkoló állomással működik.



A dokkoló állomás vagy a robotfűnyíró elektronikus alkatrészeinek cseréjét követően, illetve a robotfűnyíró másik nyírási területen, másik dokkoló állomással történő üzembe helyezéséhez párosítani kell a robotfűnyírót és a dokkoló állomást.

- Telepítsük a dokkoló állomást, és csatlakoztassuk a határoló huzalt. (⇒ 9.9), (⇒ 9.11)



Emeljük meg kicsit a robotfűnyírót a hordfogantyúnál (1), és tehermentesítsük a hajtott kerekeket. Támasszuk a gépet az első kerekeire, és csúsztassuk a dokkoló állomásba.

- Az OK gomb megnyomását követően adjuk meg a PIN-kódot, ezt követően a robotfűnyíró keresni kezdi a huzaljelet, és automatikusan menti azt. A művelet több percig tart. (⇒ 9.12)



A „Nincs” biztonsági fokozat esetén nem szükséges megadni a PIN-kódot.

11.17 Szervizelés

1. Késcsere:

Az OK gomb megnyomásával erősíthető meg az új fűnyíró kés felszerelése.



Ha a fűnyíró kést 200 óránál hosszabb ideig használják, a „Cseréljen fűny. kést” üzenet jelenik meg. (⇒ 16.4)

2. Huzalszak. keresése:

Ha gyorsan villog a dokkoló állomáson lévő piros LED, akkor megszakadt a határoló huzal. (⇒ 13.1)

- Huzalszakadás keresése (⇒ 16.7)

3. Beáll. alaph. áll.:

Az OK gomb megnyomásakor visszaállnak a robotfűnyíró gyári beállításai, és újból elindul a telepítési varázsló. (⇒ 9.7)

- Az OK gomb megnyomását követően meg kell adni a PIN kódot.



A „Nincs” biztonsági fokozat esetén nem szükséges megadni a PIN kódot.

12. Határoló huzal



A határoló huzal lefektetése előtt,

különösen az első telepítést megelőzően olvassuk el a teljes fejezetet, és pontosan tervezzük meg a huzal lefektetését.



Az első telepítést a telepítési varázsló segítségével hajtjuk végre. (⇒ 9.7)

Amennyiben segítségre van szükség, forduljon bizalommal a STIHL szakkereskedésekhez a nyírési terület előkészítésével, valamint a határoló huzal lefektetésével kapcsolatban.

A határolóhuzal végleges rögzítése előtt ellenőrizzük a telepítést. (⇒ 9.13) A huzalt általában megfelelően el kell igazítani folyosók, szűk helyek vagy elzárt területek előtt.

Eltérések adódhatnak a következő esetekben:

- a robotfűnyíró műszaki lehetőségeinek kimerítésekor, ha nagyon hosszú folyosókat alakítunk ki, vagy ha a huzalt fémtárgyak közelében, illetve olyan füves területen fektetjük le, amely alatt fémtárgyak találhatók (pl. víz- vagy áramvezetékek),
- ha a nyírési területet kifejezetten robotfűnyíró alkalmazásához alakították át.



A jelen használati utasításban megadott huzaltávolságokat a határoló huzal füves területre történő lefektetéséhez igazították.

A határoló huzal akár 10 cm mélyre is leásható (pl. kábelfektető géppel).

A talajba történő leásás rendszerint befolyásolja a jel vételét, különösen abban az esetben, ha a határoló huzal felett járólap vagy térkő található. A robotfűnyíró adott esetben a nyírési terület szegélye felé jobban kinyúló útvonalon haladhat a határoló huzal mentén, ami nagyobb helyigényt okozhat a folyosóknál, a szűk területeken, valamint a szegély bejárásakor. A huzal elhelyezését szükség esetén hozzá kell igazítani ehhez.

12.1 A határoló huzal lefektetésének megtervezése

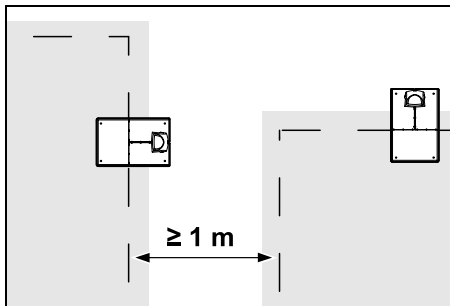


Vegyük figyelembe a használati utasítás végén lévő **telepítési példákat**. (⇒ 27.) Az elzárt területeket, folyosókat, mellékterületeket, keresőhurkokat és huzaltartalékokat a határoló huzal lefektetésekor alakítsuk ki, így elkerülhetjük a későbbi korrekciókat.

- Határozzuk meg a **dokkoló állomás helyét**. (⇒ 9.1)
- Távolítsuk el a nyírési területen lévő **akadályokat**, vagy alakítsunk ki körülöttük elzárt területet. (⇒ 12.9)
- **Határoló huzal:**
A határoló huzalt folytonos hurokként, az egész nyírési terület köré kell lefektetni.
Maximális hossz:
500 m
- **100 m²-nél kisebb nyírési területeknél** vagy 175 m-nél rövidebb huzalhossznál a határoló huzal lefektetésekor telepíteni kell az **AKM 100** tartozékot. (⇒ 9.10)
- **Folyosók és mellékterületek:**
Az automatika segítségével történő nyírásához kössük össze a nyírési terület összes részét **folyosókkal**. (⇒ 12.11)
Amennyiben ehhez nincs elegendő hely, alakítsunk ki **mellékterületeket**. (⇒ 12.10)
- A határoló huzal lefektetésekor ügyeljünk a megfelelő **távolságokra** (⇒ 12.5):
a szomszédos áthaladást nem korlátozó, ± 1 cm-nél kisebb

szintkülönbségű területeknél (pl. gyalogutak): **0 cm**
 folyosóknál: **27 cm**
 magas akadályoknál (pl. falak, fák):
33 cm
 szűk helyeken a minimális távolság:
54 cm
 vizek mellett, illetve ahonnan a robotfűnyíró leeshet (szegélyek, peremek): **100 cm**

- **Sarkok:**
Kerüljük a huzal éles (90°-nál kisebb) szögben történő lefektetését.
- **Keresőhurkok:**
Eltolt dokkolás (összekötő) használatakor a folyosóknál, illetve a külső telepítésű dokkoló állomásnál keresőhurkokat kell kialakítani. (⇒ 12.12)
- **Huzaltartalékok:**
A határoló huzal könnyebb utólagos áthelyezése érdekében érdemes több helyen huzaltartalékot kialakítani. (⇒ 12.15)



A nyírási területek nem fedhetnek át. Két nyírási terület határoló huzaljai között legalább **1 m** távolságnak kell lennie.

i A határoló huzal feltekert szakaszai zavarokat okozhatnak, ezért ezeket meg kell szüntetni.

12.2 A nyírási terület vázlatának elkészítése



A robotfűnyíró és a dokkoló állomás telepítése előtt érdemes vázlatot készíteni a nyírási területről. A jelen használati utasítás elején található oldal erre szolgál. Ezeket a vázlatokat a későbbi módosítások alkalmával frissíteni kell.

A vázlatok tartalma:

- a **nyírási terület peremvonala** a fontosabb akadályokkal, határokkal, és az esetleges elzárt területekkel, amelyeken a robotfűnyíró nem dolgozhat, (⇒ 27.)
- a **dokkoló állomás** helye, (⇒ 9.9)
- a **határoló huzal** elhelyezkedése (a határoló huzal rövid idő alatt belesüllyed a talajba, és nem látható – különösen az akadályok körül lévő huzalelhelyezést kell feljegyezni), (⇒ 9.10)
- a **huzalösszekötő** helye (az alkalmazott huzalösszekötő rövid idő elteltével nem lesz látható, így az esetleges cseréhez fel kell jegyezni a helyét). (⇒ 12.16)

12.3 A határoló huzal lefektetése



Csak eredeti rögzítőcövekeket és határoló huzalt használjunk.

Szerelési készletek a szükséges szerelési anyagokkal együtt a STIHL szakkereskedésekben szerezhetők be tartozékként. (⇒ 18.)

A huzal lefektetésének iránya tetszés szerinti lehet (az óramutató járásával megegyező vagy azzal ellenkező).

A rögzítőcövekeket soha ne a határoló huzal segítségével húzzuk ki, mindig használjunk megfelelő szerszámot (pl. kombinált fogót).

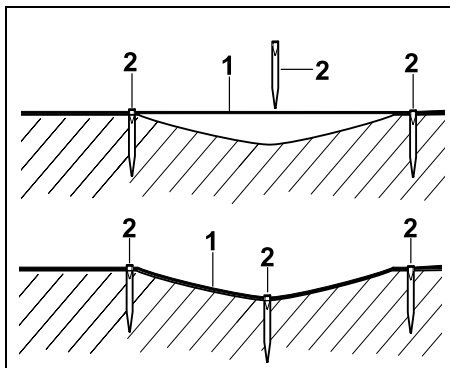
Készítsünk vázlatot a határoló huzal elhelyezkedéséről. (⇒ 12.2)

- Telepítsük a dokkoló állomást. (⇒ 9.9)
- A dokkoló állomástól indulva fektessük le a határoló huzalt a nyírási terület, illetve az esetleges akadályok körül (⇒ 12.9), és rögzítőcövekkel rögzítsük a talajhoz. Ellenőrizzük a távolságokat az iMow Ruler vonalzó segítségével. (⇒ 12.5)
Kövessük az „Első telepítés” című fejezet utasításait. (⇒ 9.10)
- Csatlakoztassuk a határoló huzalt. (⇒ 12.4)



Megjegyzés:

A határoló huzal szakadásának elkerüléséhez ügyeljünk arra, hogy ne feszüljön meg túlságosan a határoló huzal. Különösen huzallefektető gép használatakor kell arra figyelni, hogy a határoló huzal lazán tekeredjen le a huzalorsóról.

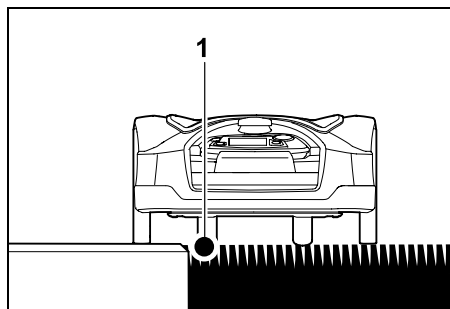


A határoló huzalt (1) a talaj fölött kell lefektetni, és egyenetlenségek esetén kiegészítő rögzítőcövekekkel (2) kell rögzíteni. Ez megakadályozza, hogy a fűnyíró kés átvágja a huzalt.

12.4 A határoló huzal csatlakoztatása

- Húzzuk ki a hálózati csatlakozódugót, majd vegyük le a dokkoló állomás burkolatát. 
- Illesszük a határoló huzalt az alaplemez kábelvezetőibe, bújtsuk át a lábazon, szigeteljük a végeit, majd csatlakoztassuk a dokkoló állomáshoz. Kövessük az „Első telepítés” című fejezet utasításait. (⇒ 9.11)
- Helyezzük vissza a dokkoló állomás burkolatát és dugjuk be a hálózati csatlakozódugót. 
- Ellenőrizzük a huzaljelet. (⇒ 9.12)
- Ellenőrizzük a dokkolást. (⇒ 15.7) Szükség esetén igazítsuk ki a határoló huzal elhelyezését a dokkoló állomás környékén.

12.5 Huzaltávolságok – az iMow Ruler vonalzó használata



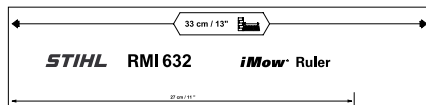
Az áthaladást nem korlátozó akadályok (pl. burkolt területek, járható utak) és a határoló huzal (1) között **nem kell távolságot tartani**. A robotfűnyíró ilyenkor az egyik hátsó kerekével a nyírási területen kívül halad. Maximális szintkülönbség a füves talajhoz képest: **±1 cm**



A fűszegély ápolásakor ügyeljünk arra, hogy ne sérüljön meg a határoló huzal. Szükség esetén a fűszegélytől kis távolságban (2 - 3 cm) fektessük le a határoló huzalt.

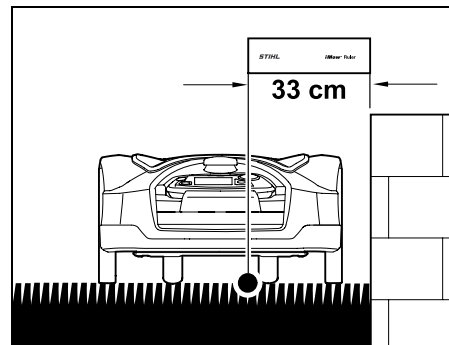
A huzaltávolságok mérése az iMow Ruler vonalzó segítségével:

Ahhoz, hogy a határoló huzal megfelelő távolságba kerüljön a füves terület szegélyétől és az akadályoktól, ki kell mérni a távolságot az iMow Ruler segítségével.



Magas akadály:

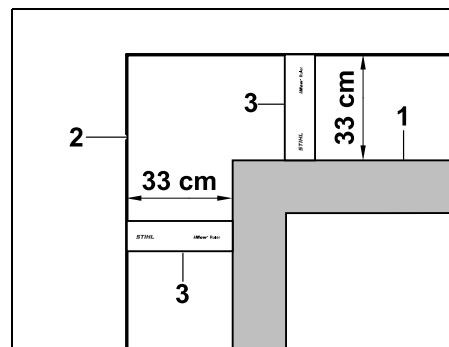
A magas akadályok és a határoló huzal közötti távolság.



A robotfűnyírónak teljesen a nyírási területen belül kell maradnia, és nem érhet hozzá az akadályhoz.

A 33 cm-es távolságnak köszönhetően a robotfűnyíró úgy tud végighaladni a határoló huzal mentén, hogy a sarokban nem ütközik neki a magas akadálynak.

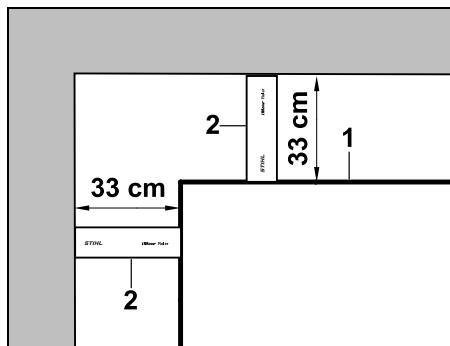
Huzallefektetés magas akadályok körül:



A magas akadályok (1), például falak sarkai vagy magaságysok körül a sarokban pontosan be kell tartani a huzaltávolságokat, így a robotfűnyíró nem ér hozzá az akadályhoz. Az ábra szerint

fektessük le a határoló huzalt (2) az iMow Ruler vonalzó (3) segítségével.

Huzaltávolság: 33 cm

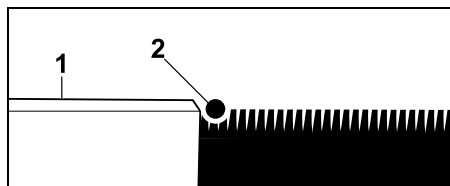


Amikor magas akadályoknál lévő belső sarkok körül fektetjük le a határoló huzalt (1), mérjük ki a huzaltávolságot az iMow Ruler vonalzó (2) segítségével.

Huzaltávolság: 33 cm

Az akadályok magasságának mérése:

Ha a leküzdendő szintkülönbség ± 1 cm-nél kisebb, a robotfűnyíró képes úgy haladni a környező területeken, mintha azok utak lennének.

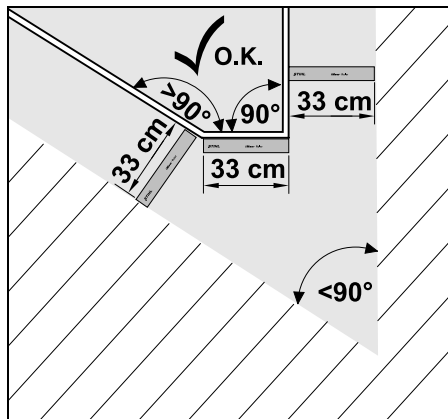


Ha a szintkülönbség kisebb, mint ± 1 cm az áthaladást nem korlátozó akadálynál (1): a határoló huzal (2) lefektetésekor nem kell távolságot tartani az akadálytól.



Szükség esetén úgy állítsuk be a **vágási magasságot**, hogy a robotfűnyíró nyírószerkezete ne ütközhessen az akadályhoz. A legkisebb vágási magasság beállításakor emiatt a robotfűnyíró csak a megadottnál kisebb szintkülönbségek leküzdésére képes.

12.6 Éles sarkok



A hegyesszögben ($<90^\circ$) futó gipszleken az ábra szerint rögzítsük a határoló huzalt. Mindkét saroknál legalább **33 cm** távolságot kell tartani, így a robotfűnyíró végig tud haladni a szegélyen.

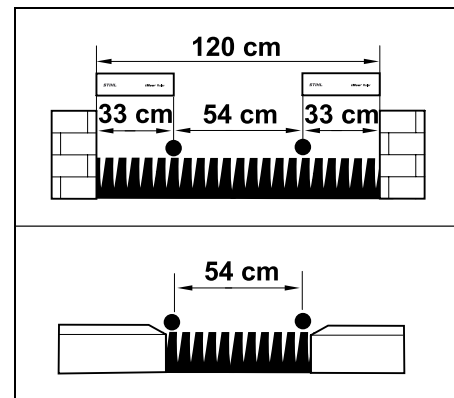
12.7 Szűk területek



Amennyiben a nyírási területen szűk helyeket alakítunk ki, ki kell kapcsolni az eltoló visszahúzó (összekötő) ($\Rightarrow$ 11.14), vagy keresőhurkokat kell kialakítani. ($\Rightarrow$ 12.12)

A robotfűnyíró képes automatikusan áthaladni a szűk területeken, ha betartjuk a minimális huzaltávolságot. A nyírási terület keskenyebb részeit a határoló huzal megfelelő lefektetésével ki kell zárni.

Ha két nyírási területet olyan keskeny rész köt össze, amelyen a gép képes végighaladni, akkor folyosó alakítható ki. ($\Rightarrow$ 12.11)



A minimális huzaltávolság **54 cm**.

Ez alapján **szűk területekre** a következő helyigény adódik:

- ± 1 cm feletti, magas akadályok (pl. falak) között **120 cm**,
- ± 1 cm-nél kisebb szintkülönbségű, az áthaladást nem korlátozó területek (pl. gyalogutak) között **54 cm**.

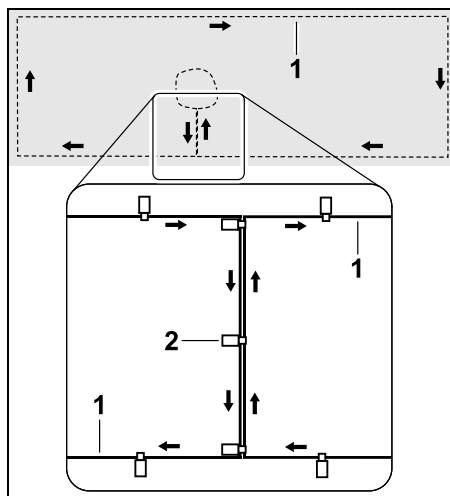
12.8 Összekötő szakaszok kialakítása

A robotfűnyíró figyelmen kívül hagyja a határoló huzal jelét, ha a huzalok szorosan egymás mellett, párhuzamosan haladnak. Összekötő szakaszokat kell alkalmazni a következő esetekben:

- ha mellékterületeket alakítunk ki, (⇒ 12.10)
- ha elzárt területek szükségesek. (⇒ 12.9)

i A STIHL azt javasolja, hogy az összekötő szakaszokat és a megfelelő elzárt területeket, illetve mellékterületeket a huzal lefektetése során alakítsuk ki.

Utólag ugyanis át kell vágni a huzalból kialakított hurkot, és az összekötő szakaszokat a mellékelt huzalösszekötő segítségével kell csatlakoztatni. (⇒ 12.16)



Az összekötő szakaszokban a határoló huzalnak (1) párhuzamosan kell futnia, a huzaloknak szorosan egymás mellett kell elhelyezkedniük és nem keresztezhetik egymást. Az összekötő szakaszt kellő számú rögzítőcövekkel (2) kell a talajhoz rögzíteni.

12.9 Elzárt területek

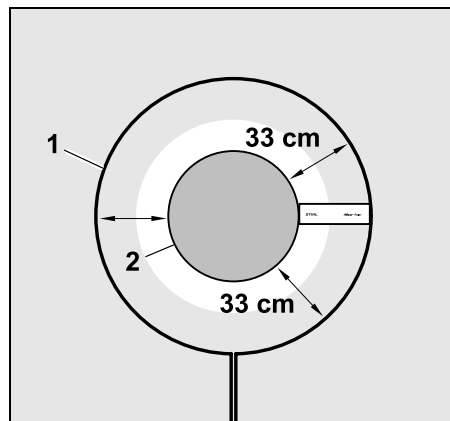
Elzárt területeket kell kialakítani a következő esetekben:

- az olyan akadályok körül, amelyekhez a robotfűnyíró nem érhet hozzá,
- a nem elég stabil akadályok körül,
- a túl alacsony akadályok körül. Minimális magasság: 10 cm

A STIHL a következőket javasolja:

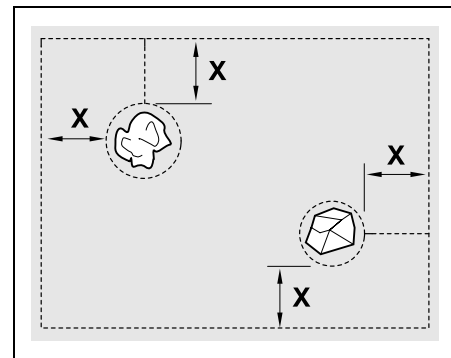
- távolítsuk el az akadályokat, vagy határoljuk körül azokat elzárt területekkel,
- az első telepítést, illetve a huzal nyomvonalának megváltoztatását követően a „Szegély tesztelése” paranccsal ellenőrizzük az elzárt területeket. (⇒ 11.14)

Távolság a határoló huzal és az elzárandó terület szegélye között: **33 cm**



A határoló huzal (1) mentén végighaladva a robotfűnyíró nem ütközik neki az akadálynak (2).

A stabil működéshez az elzárt területeknek alapvetően kör alakúaknak kell lenniük, nem lehetnek oválisak, szögletesek vagy befelé íveltek.



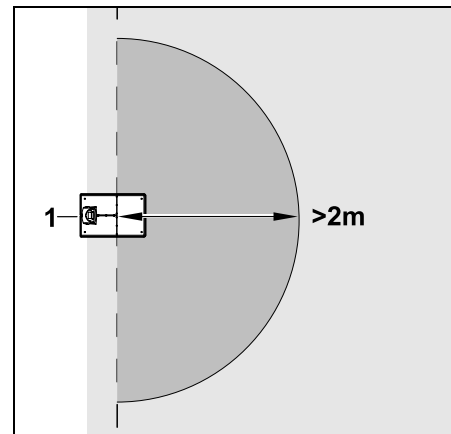
Az elzárt területek **minimális átmérője** 66 cm.

A szegélytől mért távolságnak (X) nagyobbak kell lennie, mint 54 cm.

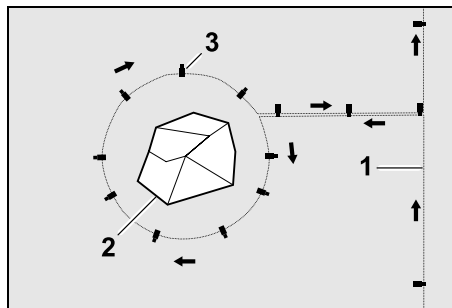


Javaslat:

Az elzárt területek átmérője ne legyen nagyobb, mint 2–3 m.



A zavartalan dokkolás érdekében a dokkoló állomás (1) körül legalább **2 m** sugarú területen nem alakítható ki elzárt terület.

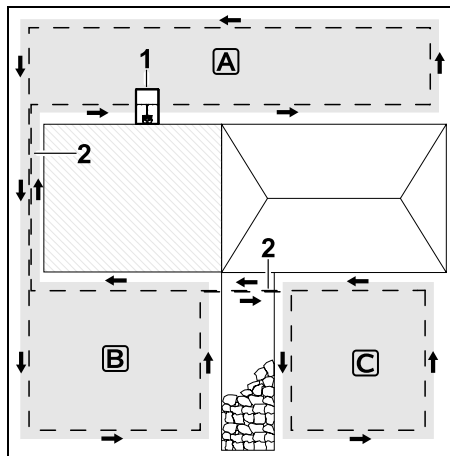


Vezessük a határoló huzalt (1) a szegélytől az akadály felé, az akadály (2) körül megfelelő távolságot tartva fektessük le a huzalt (használjuk az iMow Ruler vonalzót), majd kellő számú rögzítőcövekkel (3) rögzítsük a talajhoz. Ezt követően vezessük vissza a határoló huzalt a szegélyhez.

A határoló huzalt az akadály és a szegély között **párhuzamosan** kell lefektetni, összekötő szakaszt kialakítva. Eközben ügyelni kell arra, hogy betartsuk az elzárt terület körüli lefektetési irányt (⇒ 12.8).

12.10 Mellékterületek

A mellékterületek a nyírási terület azon részei, amelyeket a robotfűnyíró **nem képes teljesen automatikusan** lenyírni, mert a terület megközelítése nem lehetséges. Ilyenkor több különálló nyírási terület egyetlen határoló huzallal határolható körül. A robotfűnyírót kézzel kell az egyik nyírási területről a másikra áttenni. A nyírás a „Nyírás indítása” (⇒ 11.5), illetve a „Nyírás késleltetett indítása” (⇒ 11.5) parancsokkal indítható.



A dokkoló állomás (1) az **A** nyírási területen található, ezt a gép a nyírási terv szerint teljesen automatikusan lenyírja. A **B** és **C** mellékterületeket összekötő szakaszok (2) kapcsolják össze az **A** nyírási területtel. A területeken a határoló huzalt azonos irányban kell lefektetni, az összekötő szakaszokon a huzalok nem keresztezhetik egymást.

- A mellékterületek a „Beállítások – Telepítés” menüben aktiválhatók. (⇒ 11.14)

12.11 Folyosók

Amennyiben több nyírási területet kell lenyírni (pl. egy ház előtti és mögötti területeket), ezek összekötéséhez folyosók alakítható ki. Így lehetővé válik az összes nyírási terület **automatikus** lenyírása.

i A folyosókon csak a határoló huzal mentén történő elhaladás során történik fűnyírás. Szükség esetén kapcsoljuk be az automatikus szegélynyírást, vagy kézzel nyírjuk le rendszeresen a folyosóhoz tartozó területet. (⇒ 11.5), (⇒ 11.14)

Amennyiben folyosókat alakítunk ki, ki kell kapcsolni az eltolt visszatérést (összekötő) (⇒ 11.14), vagy keresőhurkokat kell kialakítani. (⇒ 12.12)

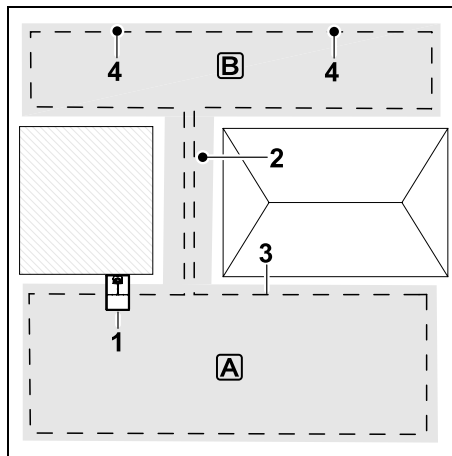
A megadott huzaltávolságokat és a folyosósablonokat a határoló huzal füves területre történő lefektetéséhez igazították. Igen mélyen (pl. díszkőburkolat alatt) lefektetett határoló huzalnál a méretek eltérhetnek. Ellenőrizni kell a működést, és szükség esetén módosítsuk a huzallefektetést.

Feltételek:

- **Minimális szélesség** (helyigény): rögzített akadályok között: 108 cm az áthaladást nem korlátozó utak között: 27 cm.

i Hosszabb folyosókon a talaj jellegétől függően kissé nagyobb helyigényre lehet számítani. A hosszabb folyosókat lehetőleg két akadály között középen kell kialakítani.

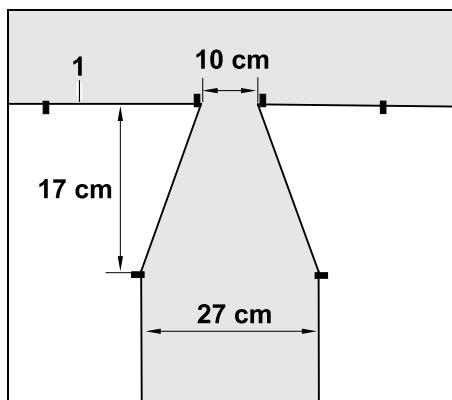
- A folyosókon a gép szabadon haladhat.
- A második nyírási területen legalább **1 indulási pontot** kell definiálni. (⇒ 11.15)



A dokkoló állomás (1) az **A** nyírási területen található. A **B** nyírási területet egy folyosó (2) köti össze az **A** nyírási területtel. A robotfűnyíró végig tud haladni a határoló huzal (3) mentén. A **B** terület lenyírásához indulási pontokat (4) kell definiálni. (⇒ 11.15)

Az egyes nyírási ciklusok a beállítás (indulási gyakoriság) szerint kezdődnek a megfelelő indulási pontoknál.

A folyosó eleje és vége:

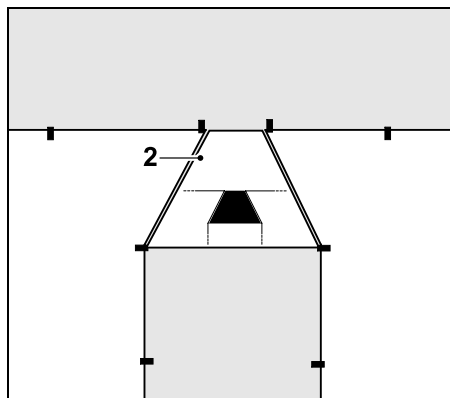


A folyosók elején és végén a határoló huzalt (1) az ábra szerint tölcészerűen kell lefektetni. Ezzel a kialakítással megakadályozható, hogy a robotfűnyíró nyírás közben véletlenül a folyosóra hajtson.



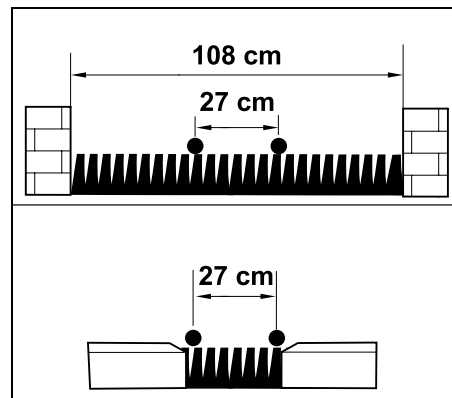
A megadott méretek a környezettől és a tereptől függenek. A tölcészerű be-, illetve kijáratnál ellátott folyosóknál mindig ellenőrizzük, hogy a robotfűnyíró beférjen ezekbe.

A folyosó bejáratánál a bal és jobb oldalon körülbelül a gép hosszának megfelelő szakaszon egyenesen kell lefektetni a határoló huzalt.



A tölcészerű be- és kihajtó kialakításához használható a mellékelt folyosósablon (2).

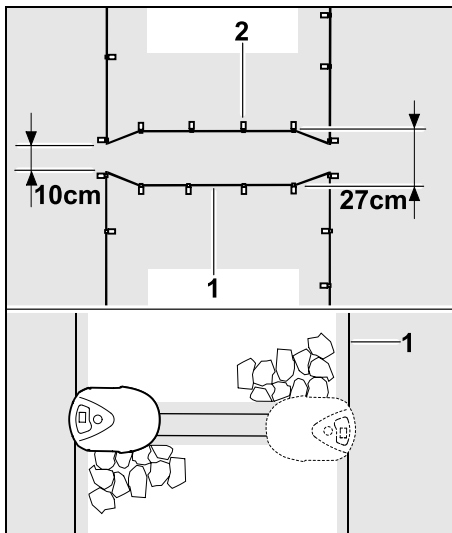
Folyosó kialakítása:



Huzaltávolság a folyosókon: **27 cm**

Ebből adódik a következő helyigény:

- magas akadályok között (1 cm – pl. falak): **108 cm**,
- gyalogutak, illetve ± 1 cm-nél kisebb szintkülönbségű, az áthaladást nem korlátozó területek között: **27 cm**.



A folyósókon a határoló huzalt (1) párhuzamosan kell lefektetni, és kellő számú rögzítőcövekkel (2) kell a talajhoz rögzíteni. A folyósók elején és végén tölcészerű be- és kijáratot kell kialakítani.

12.12 Keresőhurkok az eltolt visszatéréshez

Az eltolt visszatérés bekapcsolásakor keresőhurkokat kell kialakítani a következő esetekben:

- külső telepítésű dokkoló állomás használatakor

vagy

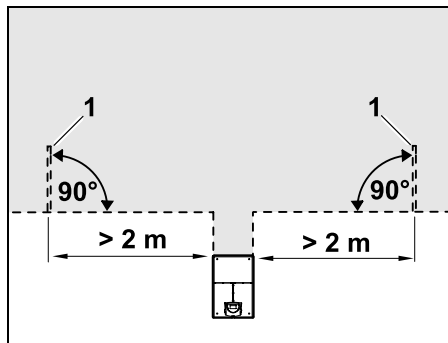
- ha a nyírási területen folyósók vagy szűk területek vannak.

Működés:

Ha a robotfűnyíró befelé eltolt sávon halad a határoló huzal mentén, visszatéréskor

áthalad az egyik keresőhurkon. Ezt követően a gép a határoló huzalhoz, majd a dokkoló állomáshoz megy.

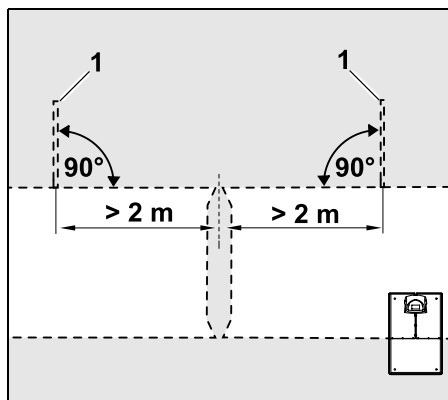
Keresőhurkok külső elhelyezését dokkoló állomásnál:



A külső telepítésű dokkoló állomáshoz vezető átjáró mellett a bal és a jobb oldalon két keresőhurkot (1) kell kialakítani a határoló huzalra merőlegesen.

Minimális távolság az átjárótól: 2 m

Keresőhurkok folyósóknál:



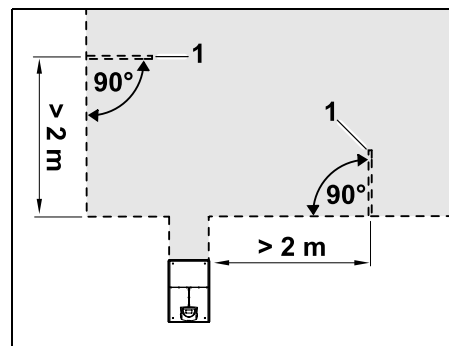
A folyósó bejárata mellett bal és jobb oldalon két keresőhurkot (1) kell kialakítani a határoló huzalra

merőlegesen, minden esetben a nyírási terület azon részén, amely csak folyósón keresztül közelíthető meg.

Minimális távolság a folyósó bejáratától: 2 m

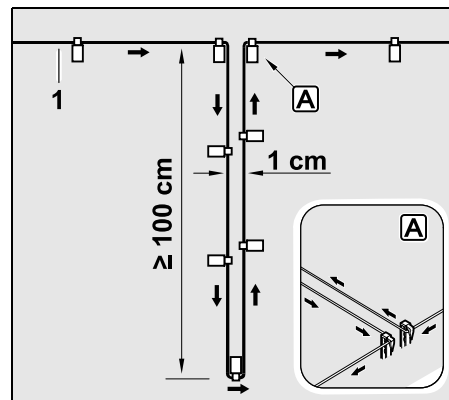
i Ha több folyósó található egymás mögött, mindegyik érintett nyírási területen ki kell alakítani keresőhurkokat.

Keresőhurok kialakítása:



Sarkok közelében nem alakíthatók ki keresőhurkok.

Minimális távolság a sarkoktól: 2 m



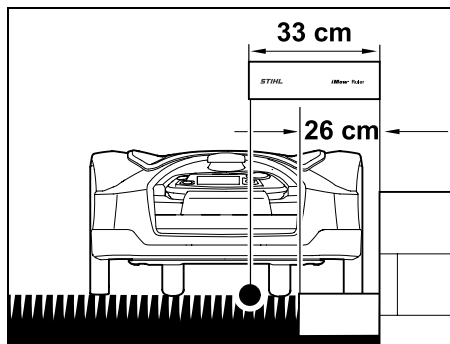
Az ábra szerint fektessük le a keresőhurkot a füves területre. A szegély **A** részénél két rögzítő cövekkel, kereszteződés nélkül kell a talajhoz rögzíteni a határoló huzalt (1). Minimális hosszúság: **100 cm**
Szélesség: **1 cm**

- A keresőhurkot kellő számú rögzítő cövekkel kell a talajhoz rögzíteni.

12.13 Precíz szegélynyírás

i 6 cm-es sáveltolás esetén a magas akadályok mellett akár 26 cm széles sávokban lenyíratlan maradhat a fű. A magas akadályok körül igény szerint szegélykövek helyezhetők el.

A szegélykövek minimális szélessége:



A határoló huzalt az akadálytól mérve 33 cm távolságban kell lefektetni. Ahhoz, hogy a robotfűnyíró teljesen lenyírja a fűszegélyt, a szegélyköveknek legalább 26 cm szélesnek kell lenniük. Szélesebb szegélykövek használatkor a fűszegély nyírása még precízebb.

12.14 Lejtős részek a nyírási területen



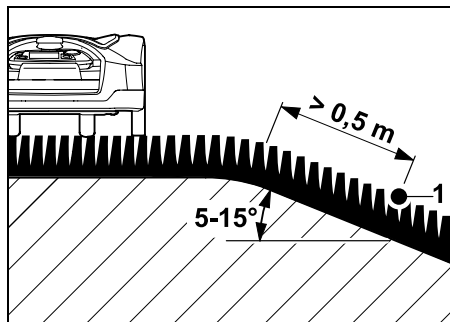
Figyelem!

A stabil működéshez a határoló huzalt legfeljebb $\pm 10^\circ$ (17%) emelkedésű vagy lejtésű területen fektessük le. A huzallefektetésnél a maximális emelkedés, illetve lejtés $\pm 15^\circ$ (27%), ebben a tartományban azonban már nagyobb odafigyelést igényel a huzal elhelyezése és beigazítása. A kertet ábrázoló vázlaton mindenképp fel kell tüntetni az emelkedőket és a lejtőket is.

Ahhoz, hogy a robotfűnyíró automatikusan és problémamentesen le tudja nyírni a nyírási terület (legfeljebb 15° -os) lejtős részeit, ezeken a területeken a peremhez képest adott minimális távolságban kell lefektetni a határoló huzalt.

Legalább **100 cm** távolságot kell tartani a vízfelületektől, valamint azoktól a peremektől, ahonnan a robotfűnyíró leeshet.

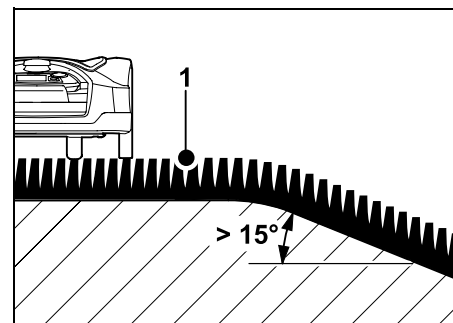
5° - 15° -os lejtésű területek:



Ha a nyírási terület 5° - 15° -os lejtésű részen található, a határoló huzalt az ábra szerint a perem mögé, a lejtős területre kell lefektetni. A robotfűnyíró zavartalan

működése érdekében be kell tartani a perem és a határoló huzal közötti minimális távolságot (0,5 m).

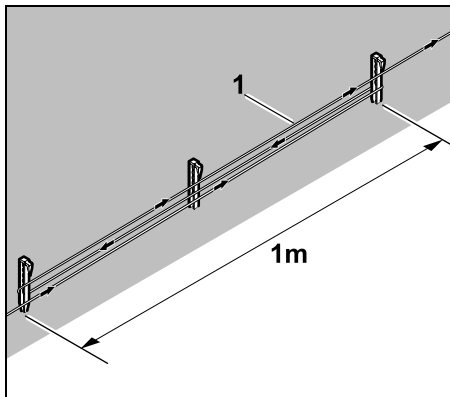
> 15° -os lejtésű területek:



Amennyiben a nyírási területen $> 15^\circ$ -os lejtésű rész található, a határoló huzalt (1) az ábra szerint, a perem feletti sík részen javasolt elhelyezni. Ebben az esetben a robotfűnyíró nem nyírja le a peremet, valamint a lejtős területet.

12.15 Huzaltartalék kialakítása

A rendszeres térközzökkel elhelyezett huzaltartalékok megkönnyítik a szükséges módosításokat, ha utólag meg kell változtatni a dokkoló állomás helyét vagy a határoló huzal elhelyezését. Különösen olyan átjárók közelében kell huzaltartalékot kialakítani, amelyeken a gép nehezen tud áthaladni.

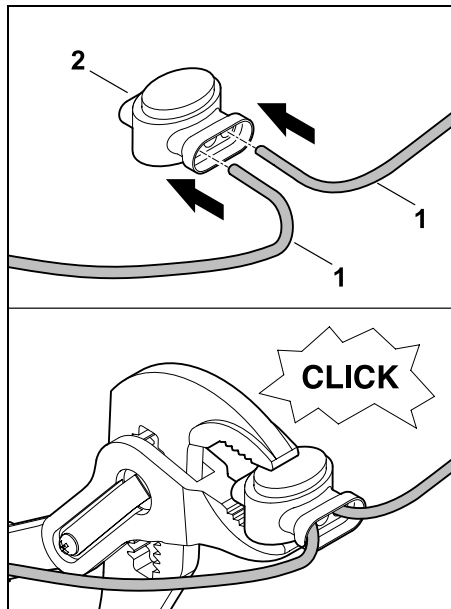


Az ábra szerint fektessünk le két rögzítő cövek között kb. 1 m hosszúságú határoló huzalt (1). Középen egy újabb rögzítő cövekkel rögzítsük a huzaltartalékot a talajhoz.

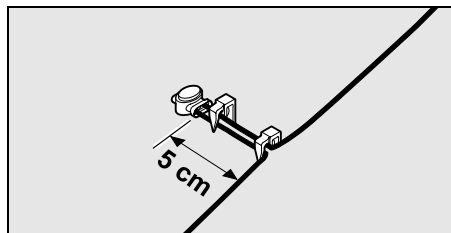
12.16 A huzalösszekötők használata

A határoló huzal meghosszabbításához, illetve a szabad huzalvégek összekapcsolásához kizárólag a tartozékként kapható géltöltésű huzalösszekötők használhatók. Ezek megakadályozzák az idő előtti elhasználódást (pl. a huzalvégek korrózióját), és optimális csatlakozást biztosítanak.

Jelöljük be a huzalösszekötők helyét a nyírási terület vázlatán. (⇒ 12.2)



Csúsztassuk a szabad, lecsupaszított huzalvégeket (1) ütközésig a huzalösszekötőbe (2). Megfelelő fogóval nyomjuk össze a huzalösszekötőt, ügyeljünk a huzalok rögzülésére.



A határoló huzal tehermentesítéséhez az ábra szerint rögzítsük a határoló huzalt két rögzítő cövekkel a talajhoz.

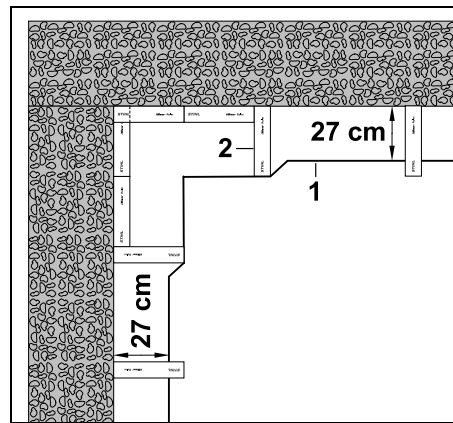
12.17 Kis szegélytávolságok

Egyenes szakaszoknál, ahol nincsenek sarkok, lehetőség van a magas akadályoktól mért huzaltávolság **27 cm-re** történő lecsökkentésére. Ezzel növelhető a lenyírt terület.

Szegélybejárásakor (⇒ 9.13), (⇒ 11.14) ügyelni kell arra, hogy kellő távolság (legalább 5 cm) legyen a robotfűnyíró és az akadály között. Szükség esetén növeljük meg az akadályoktól mért huzaltávolságot.

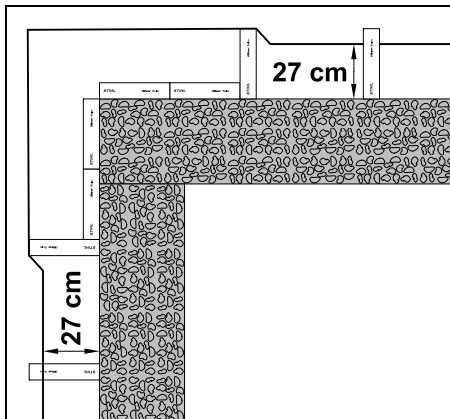
i A kertet ábrázoló vázlaton feltétlenül be kell jelölni a kis szegélytávolságokat. (⇒ 12.2)

Kis szegélytávolságok belső sarkoknál:



Belső sarkoknál az ábra szerint fektessük le a határoló huzalt (1) az iMow Ruler vonalzó (2) segítségével.

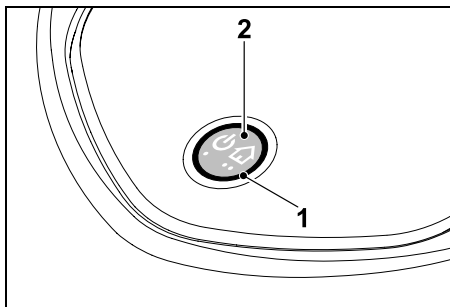
Kis szegélytávolságok külső sarkoknál:



Külső sarkoknál az ábra szerint fektessük le a határoló huzalt (1) az iMow Ruler vonalzó (2) segítségével.

13. Dokkoló állomás

13.1 A dokkoló állomás kezelőelemei



A dokkoló állomás és a huzaljel állapotát gyűrű alakú, piros színű LED (1) mutatja.

A gomb (2) funkciói:

- a dokkoló állomás be- és kikapcsolása,

- a visszahívás,
- a huzalszakadás keresésének bekapcsolása.

A LED nem világít:

- Ki van kapcsolva a dokkoló állomás és a huzaljel.

A LED folyamatosan világít:

- A dokkoló állomás és a huzaljel be van kapcsolva.
- Nincs dokkolva a robotfűnyíró.

A LED lassan villog (2 másodpercig világít – rövid ideig nem világít):

- A robotfűnyíró dokkolt állapotban van, az akkumulátor szükség esetén töltődik.
- A dokkoló állomás és a huzaljel be van kapcsolva.

A LED gyorsan villog:

- A határoló huzal megszakadt – huzalszakadás, vagy a huzal nincs megfelelően csatlakoztatva a dokkoló állomáshoz. (⇒ 16.7)

A LED 3 másodpercig világít, majd 1 másodperces szünet következik:

- Kiadták a visszahívási parancsot.

A LED háromszor röviden, háromszor hosszán, majd háromszor röviden felvillan, ezt követően kb. 5 másodperces szünet következik (SOS-jel):

- Meghibásodott a dokkoló állomás.

A dokkoló állomás be- és kikapcsolása:

Automatikus üzemmódban a dokkoló állomás automatikusan kapcsol be és ki.

Ha a robotfűnyíró nincs dokkolva, a dokkoló állomás **rövid gombnyomással** kapcsolható be. Ha a robotfűnyíró előzőleg nem volt dokkolva, a huzaljel 48 órán keresztül marad aktív.

A dokkoló állomás a gomb **2 másodpercig tartó** lenyomásával kapcsolható ki.

Visszahívás:

Nyírás közben 2 másodpercen belül nyomjuk meg kétszer röviden a gombot.

Ilyenkor a robotfűnyíró befejezi a folyamatban lévő nyírást, megkeresi a határoló huzalt, és visszatér a dokkoló állomáshoz az akkumulátor feltöltése érdekében. Az adott aktív időn belül további nyírás nem történik.



A visszahívás bekapcsolva marad, amíg a robotfűnyíró nem dokkolódik. A dokkoló állomáson lévő gomb ismételt kétszeri megnyomásával a visszahívás is befejeződik.

14. Fűnyírási tanácsok

14.1 Általános információk

A robotfűnyíró a füves területek automatikus nyírására tervezték. Segítségével a gyepterület folyamatos nyírásnak köszönhetően röviden tartható. Ennek eredményeként szép, dús pázsit alakítható ki.

Azok a füves területek, amelyeket korábban nem nyírtak le hagyományos fűnyíró géppel, csak több nyírási ciklusban nyírhatók le teljesen. Elsősorban

magasabb fűvel borított területeken szükséges több menet a szép nyírási kép eléréséhez.

Forró és száraz időjárás esetén ne nyírjuk túl rövidre a pázsitot, ellenkező esetben károsítja a nap, és nem lesz tetszetős.

Éles késsel szebb nyírási kép érhető el, mint tompával, ezért javasolt a kés rendszeres cseréje.

14.2 Mulcsozás

Ez a robotfűnyíró mulcsozós fűnyíró.

Mulcsozás során a levágott fűszálakat a nyírószerkezet házában tovább aprítja a gép. Ezt követően visszakerülnek a fűves talajra, ahol elrothadnak.

A finomra aprított lenyírt fű szerves tápanyagokat juttat vissza a pázsitnak, így természetes trágyaként szolgál. A trágyaigény ezáltal csökken.

14.3 Aktív idők

Az aktív idők alatt a robotfűnyíró bármikor elhagyhatja a dokkoló állomást, és fűvet nyírhat. Ezen időszakok alatt tehát **nyírási ciklusok, töltési ciklusok és működési szünetek** váltakoznak. A robotfűnyíró automatikusan osztja be a rendelkezésre álló időtartamot a szükséges nyírási és töltési ciklusokra.

A telepítéskor az aktív időket automatikusan szétosztja a gép az egész hétre. A gép tartalékidőket is figyelembe vesz, így gondoskodik az optimális fűápolásról abban az esetben is, ha bizonyos nyírási ciklusok (pl. eső miatt) kimaradnak.



Ügyeljünk arra, hogy az aktív idők alatt mások ne tartózkodjanak a veszélyes területen. Az aktív időket ennek megfelelően kell kialakítani. Emellett tartsuk be a robotfűnyírók használatára vonatkozó helyi rendeleteket és „A biztonság érdekében” (⇒ 6.) című fejezet utasításait. Váloztassuk meg az aktív időket a „Nyírási terv” menüben. (⇒ 11.7)

Az illetékes hatóságoknál különösen arra vonatkozóan kell tájékozódni, hogy melyik nappali és éjszakai napszakokban megengedett a gép működtetése.

14.4 Nyírási idő

A nyírási idő megadja, hogy a gépnek hetente hány órát kell a gyepet nyírnia. Ez a heti beállítások (⇒ 11.8) között növelhető vagy csökkenthető.

A nyírási idő az az időtartam, amely alatt a robotfűnyíró a gyepet nyírja. Az akkumulátor töltésére fordított időtartam nem számít bele a nyírási időbe.

Az első telepítés során a robotfűnyíró automatikusan kiszámítja a nyírási időt a nyírási terület megadott mérete alapján. Ez az irányadó érték normál száraz gyepre vonatkozik.

Lenyírható terület:

100 m² esetén a robotfűnyíró nyírási időtartamai átlagosan a következők:

RMI 632, RMI 632 C:	70 perc
RMI 632 P, RMI 632 PC:	60 perc

14.5 Dokkterület (RMI 632 C, RMI 632 PC)

A robotfűnyíró a beépített GPS-vevő segítségével határozza meg a pozícióját. A megfelelő huzalelhelyezést ellenőrző minden egyes szegélybejárás (⇒ 9.13) során, valamint az indulási pontok betanítása (⇒ 11.15) alkalmával a robotfűnyíró menti a legnyugatibb, legkeletibb, legdélkeletibb és legészakibb pont koordinátáját.

Ez definiálja a dokkterületet, amelyen belül a robotfűnyíró használható. Minden újabb szegélybejárás során a gép frissíti a koordinátákat.

Aktív **GPS-es védelem** esetén a gép tulajdonosa értesítést kap, ha a gépet a dokkterületen kívül helyezik üzembe. Emellett a robotfűnyíró kijelzőjén a PIN-kód megadását kérő üzenet jelenik meg.

14.6 Kézi nyírá

Ne indítsuk be a fűnyíró kést magas fűben, illetve a legalacsonyabb vágási magasságon.

A robotfűnyíró csak olyan mértékben terhelhető, hogy a fűnyíró motor fordulatszáma ne csökkenjen jelentősen. Ha a villanymotor fordulatszáma lecsökken vagy a robotfűnyíró lassabban halad, állítsunk be magasabb vágási magasságot.

15. A gép üzembe helyezése

15.1 Előkészületek

i Az **első telepítéshez** a telepítési varázsló használható. (⇒ 9.)

i A robotfűnyírót +5 °C és +40 °C közötti környezeti hőmérsékleten kell tölteni és üzemeltetni.

- Telepítsük a dokkoló állomást (⇒ 9.9).
- Fektesse le (⇒ 9.10) és csatlakoztassuk (⇒ 9.11) a határoló huzalt.
- Távolítsuk el az idegen tárgyakat (pl. játékok, szerszámok) a nyírási területéről,
- Töltsük fel az akkumulátort (⇒ 15.8).
- Állítsuk be a pontos időt és a dátumot (⇒ 11.11).
- Ellenőrizzük és szükség esetén korrigáljuk a nyírási tervet, fordítsunk különös figyelmet arra, hogy az aktív idők alatt mások ne tartózkodjanak a veszélyes területen. (⇒ 11.6)

i Nagyon nagy fű esetén (pl. hosszabb kimaradást követően) a robotfűnyíró használata előtt vágjuk rövidre a gyepet hagyományos fűnyíró géppel.

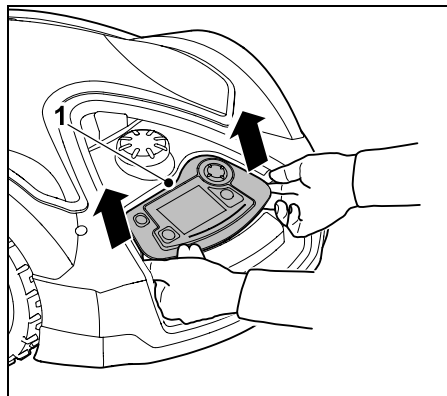
15.2 A vezérlőkonzol kiemelése és behelyezése

Szükség esetén, pl. kézi nyíráshoz vagy a programozás megváltoztatása érdekében, a vezérlőkonzol kiemelhető a robotfűnyíróból.

A robotfűnyíró kizárólag behelyezett vezérlőkonzollal képes automatikusan működni.

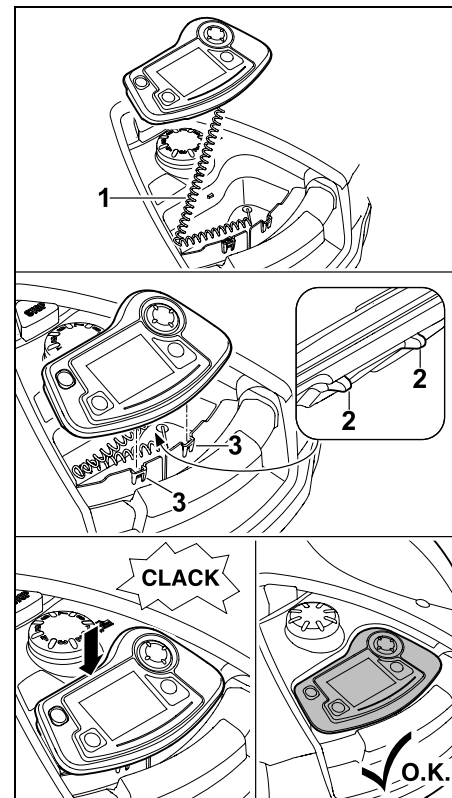
A vezérlőkonzol kiemelése:

- Működés közben a vezérlőkonzol kiemelése előtt nyomjuk meg a STOP gombot.



A hátsó részét óvatosan megrántva vegyük ki a vezérlőkonzolt (1) a robotfűnyíróból. A vezérlőkonzolt spirálkábel köti össze a géppel.

A vezérlőkonzol behelyezése:



Helyezzük be a spirálkábelt (1) a házon lévő rekeszbe. Finoman döntsük hátra a vezérlőkonzolt, bújtsuk be a rögzítőnyelveket (2) a ház mélyedéseibe (3), majd elől lefelé nyomva pattintsuk helyére a vezérlőkonzolt.

15.3 A programozás beállítása

Az aktuális programozás a **Nyírási terv** menüpontban, illetve az RMI 632 C és RMI 632 PC modelleknél az **iMow alkalmazáson** keresztül tekinthető meg. (⇒ 11.6)

A nyírási tervet a telepítéskor, illetve új nyírási terv létrehozásakor számítja ki a gép a nyírási terület méretéből.

Az **aktív idők** és a **nyírási idő** külön-külön megváltoztatható, a szükséges nyírási ciklusokat automatikusan osztja szét a gép a rendelkezésre álló aktív idők között. Adott esetben egy aktív időn belül több nyírási és töltési ciklus is történhet. Szükség esetén a nyírási terület szélét rendszeres időközönként automatikusan lenyírja a gép. (⇒ 11.14)

Naponta legfeljebb három különböző aktív idő állítható be. (⇒ 11.6)

Ha a robotfűnyírónak a nyírási területen belül célzottan adott területekre kell mennie, egyedi indulási pontokat kell definiálnunk. (⇒ 11.15)



Bizonyos körülmények között (pl. szép időben vagy elegendően hosszú időtartam esetén) az optimális fűápolás érdekében nem használja ki a gép az összes aktív időt.

Az **aktív idők** megváltoztathatók: (⇒ 11.7)

- ha újabb aktív idők hozzáadása szükséges további nyírási ciklusok kialakításához,
- ha be kell állítani a rendelkezésre álló időtartamot (pl. a reggeli vagy éjszakai nyírással elkerülése érdekében),
- ha ki kell hagyni egyes aktív időket, mert a nyírási területen pl. rendezvényt tartanak.

A **nyírási időtartam** meghosszabbítható: (⇒ 11.8)

- ha nem megfelelően lenyírt területek maradnak, mert például a nyírási terület nagyon zezugos,

- ha a növekedési időszakban intenzív a fűnövekedés,
- ha különösen dús a gyeper.

A **nyírási időtartam** lecsökkenthető: (⇒ 11.8)

- ha kevésbé intenzív a fűnövekedés hőség, hideg vagy száraz idő miatt.

Új nyírási terv alakítható ki: (⇒ 11.8)

- ha megváltozott a nyírási terület mérete.

Újratelepítést kell végrehajtani: (⇒ 11.14)

- a dokkoló állomás új helyre telepítésekor,
- első üzembe helyezéskor egy új nyírási területen.

15.4 Fűnyírás az automatika használatával

- Az automatika bekapcsolása: Bekapcsolt automatika esetén a kijelzőn az akkumulátor szimbóluma mellett az automatika szimbóluma is látható. (⇒ 11.5)
- A nyírási **indítása**: A nyírási ciklusokat automatikusan osztja szét a gép a rendelkezésre álló aktív időkre. (⇒ 11.6)



- A nyírási **befejezése**: Az akkumulátor lemerülésekor a robotfűnyíró automatikusan visszatér a dokkoló állomáshoz. (⇒ 15.7)
A **STOP gomb** segítségével kézzel bármikor leállítható a folyamatban lévő nyírási ciklus. (⇒ 5.1)
A dokkoló állomáson lévő **Visszahívás** gomb megnyomása szintén azonnal befejezi a folyamatban lévő nyírási folyamatot. (⇒ 13.1)
RMI 632 C, RMI 632 PC:
A nyírási ciklus emellett az alkalmazáson keresztül is leállítható, és a robotfűnyíró a dokkoló állomáshoz küldhető. (⇒ 10.)



A **folyosón** keresztül elérhető nyírási területeket csak akkor nyírja a robotfűnyíró, ha indulási pontokat definiáltunk az adott területre.

15.5 Az aktív időktől független nyírási

- Kapcsoljuk be a dokkoló robotfűnyírót valamelyik gomb megnyomásával, ezzel egyúttal bekapcsolódik a dokkoló állomás is.

Nyírási területek dokkoló állomással:

- Egy kizárólag **folyosón** keresztül elérhető terület adott részének lenyírásához a robotfűnyírót oda kell vinni, illetve oda kell vezetni.
- Azonnali nyírási: Válasszuk ki a **Nyírási indítása** parancsot (⇒ 11.5), illetve nyomjuk meg a **nyírási gombot**. A nyírási ciklus azonnal elindul, és a kiválasztott időpontig tart.

- Késleltetett nyírás:
Válasszuk ki a **Nyírás késleltetett indítása** parancsot. (⇒ 11.5)
A nyírási ciklus a kiválasztott kezdési időpontban kezdődik, és a kiválasztott befejezési időpontig tart.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Indítsuk el a nyírást az alkalmazás segítségével. (⇒ 10.)
A nyírási ciklus a kiválasztott kezdési időpontban kezdődik, és a kiválasztott befejezési időpontig tart.
- A nyírás kézi befejezése:
A **STOP gomb** segítségével bármikor leállítható a folyamatban lévő nyírási ciklus. (⇒ 5.1)
A dokkoló állomáson lévő **Visszahívás** gomb megnyomásával szintén azonnal befejeződik a folyamatban lévő nyírási folyamat. (⇒ 13.1)
RMI 632 C, RMI 632 PC:
A nyírási ciklus emellett az alkalmazáson keresztül is leállítható, és a robotfűnyíró a dokkoló állomáshoz küldhető. (⇒ 10.)



Szükség esetén a robotfűnyíró időközben feltölti az akkumulátort, majd a kiválasztott befejezési időpontig folytatja a nyírást.

Mellékterületek:

- Vigyük vagy vezessük a robotfűnyírót a mellékterületre.
- Engedélyezzük a mellékterületet. (⇒ 12.10)
- Azonnali nyírás:
Válasszuk ki a **Nyírás indítása** parancsot (⇒ 11.5), illetve nyomjuk meg a **nyírási gombot**.
A nyírási ciklus azonnal elindul, és a kiválasztott időpontig tart.

- Késleltetett nyírás:
Válasszuk ki a **Nyírás késleltetett indítása** parancsot. (⇒ 11.5)
A nyírási ciklus a kiválasztott kezdési időpontban kezdődik, és a kiválasztott befejezési időpontig tart.
- A nyírás befejezése:
A kiválasztott befejezési időpont elérésekor a robotfűnyíró a határoló huzalhoz megy, és ott marad. Az akkumulátor feltöltéséhez vigyük a gépet a dokkoló állomáshoz, és erősítsük meg a megjelenő üzenetet. (⇒ 24.)
A **STOP gomb** segítségével kézzel bármikor leállítható a folyamatban lévő nyírási ciklus. (⇒ 5.1)



Ha az akkumulátor a kiválasztott befejezési időpont előtt lemerül, a nyírási ciklus ennek megfelelően lerövidül.

15.6 Kézi nyírás



Kézi nyírásnál az ütközésérzékelő és a szegélyhatárolás inaktív.

- Szükség esetén töltsük fel az akkumulátort (⇒ 15.8),
- Vegyük ki a vezérlőkonzolt (⇒ 15.2),
- Adjuk ki a **Kézi vezérlés** parancsot (⇒ 11.5)
- A robotfűnyíró az irányítógombokkal mozgatható és irányítható. 
Előrefelé két sebességfokozat áll rendelkezésre:
a gombot kissé lenyomva a **lassú** sebességfokozat, teljesen lenyomva pedig a **gyors** sebességfokozat érhető el.

- A fűnyíró kés beindítása előtt figyeljünk arra, hogy elegendő távolság legyen a lábfejük és a nyírószerkezet között – mindig a robotfűnyíró mögött haladjunk. (⇒ 4.2)
- A fűnyíró kés elindításához tartsuk lenyomva a jobb hüvelykujjunkkal az **OK gombot**, majd a bal hüvelykujjunkkal nyomjuk meg a **nyírási gombot**.
A fűnyíró kés addig működik, amíg lenyomva tartjuk a nyírási gombot.
- Kézi nyírás során a bal hüvelykujjunkkal tartsuk lenyomva a nyírási gombot, és a jobb kezünkkel nyomjuk le az irányítógombokat.
- A fűnyíró kés leállításához engedjük fel a nyírási gombot.
- A kézi nyírást követően töltsük fel az akkumulátort. (⇒ 15.8)



15.7 A robotfűnyíró dokkolása

Dokkolás automatikus üzemmódban:

Az aktív idő befejeződésekor, illetve az akkumulátor lemerülésekor a robotfűnyíró automatikusan visszatér a dokkoló állomáshoz.

Kényszerített dokkolás:

- Szükség esetén helyezzük be a vezérlőkonzolt. (⇒ 15.2)
- Szükség esetén kapcsoljuk be a dokkoló állomást. (⇒ 13.1)
- Adjuk ki a **Dokkoló állomáshoz** parancsot. (⇒ 11.5)
Nyírás közben a dokkoló állomáson lévő **Visszahívás** gomb is megnyomható.



- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**

Az alkalmazáson keresztül küldjük a robotfűnyírót a dokkoló állomáshoz. (⇒ 10.)



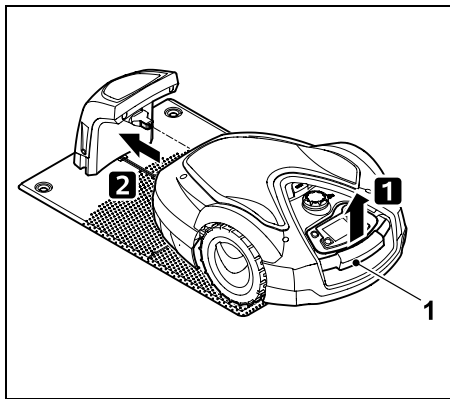
Dokkolás után az adott aktív időn belül nem végez további nyírást a gép.

Kézi dokkolás:

- A vezérlőkonzollal irányítsuk a robotfűnyírót a dokkoló állomáshoz, ehhez vegyük ki a vezérlőkonzolt (⇒ 15.2), és adjuk ki a **Kézi vezérlés** (⇒ 11.5) parancsot.

vagy

- Csúsztassuk kézzel a robotfűnyírót a dokkoló állomásba.



Emeljük meg kicsit a robotfűnyírót a hordfogantyúnál (1), és tehermentesítsük a hajtott kerekeket. Támasszuk a gépet az első kerekeire, és csúsztassuk a dokkoló állomásba.

- Szükség esetén helyezzük be a vezérlőkonzolt. (⇒ 15.2)

15.8 Az akkumulátor feltöltése



Az akkumulátort kizárólag a dokkoló állomáson keresztül töltsük.

Soha ne szereljük ki az akkumulátort, és ne használjunk külső töltőkészüléket.

Automatikus töltés:

Nyírás közben a gép automatikusan feltölti az akkumulátort a nyírási ciklus végén, miután a robotfűnyíró dokkolt.

A töltés kézi indítása:

- **Mellékterületen** történő használatot követően helyezzük a nyírási területre és dokkoljuk a robotfűnyírót. (⇒ 15.7)
- A **nyírási ciklus megszakítás**át követően dokkoljuk a robotfűnyírót. (⇒ 15.7)
- Szükség esetén valamelyik gomb megnyomásával léptessük ki a robotfűnyírót a készenléti üzemmódból. A töltési folyamat automatikusan elkezdődik.

Töltési folyamat:

A töltési folyamat során állapotkijelzésként az **„Akkumulátor töltése”** szöveg látható.

Az összes többi menünél a kijelző információs területén az akkumulátor szimbóluma helyett egy csatlakozódugó-szimbólum jelenik meg.

A töltési ciklusok eltérő hosszúságúak, és automatikusan a következő használathoz igazítja azokat a gép.



Töltési probléma esetén a kijelzőn erre vonatkozó üzenet jelenik meg. (⇒ 24.)

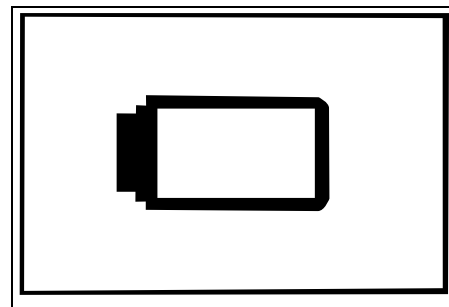
Az akkumulátor töltése csak bizonyos feszültség alatt indul el.

Töltöttségi állapot:

A megfelelő kijelzés kiválasztása esetén **állapotkijelzés** formájában közvetlenül leolvasható az aktuális töltöttségi állapot. (⇒ 11.13)



Az összes többi menünél a kijelző információs területén látható **akkumulátorszimbólum** mutatja a töltöttségi állapotot. (⇒ 11.3)



Ha az akkumulátor töltöttsége túl alacsony, megjelenik az erre utaló akkumulátorszimbólum. Ilyenkor az akkumulátor feltöltéséhez helyezzük a robotfűnyírót a dokkoló állomásra.



16. Karbantartás



Sérülésveszély!

A gépen végzendő minden karbantartási vagy tisztítási munka előtt gondosan el kell olvasni „A biztonság érdekében” fejezetben (⇒ 6.), különösen a „Karbantartás és javítások” alfejezetben (⇒ 6.9) foglaltakat, és pontosan be kell tartani minden biztonsági tudnivalót.

A karbantartási és tisztítási munkálatok előtt be kell kapcsolni a gépzárolást. (⇒ 5.2)



A dokkoló állomáson végzendő karbantartási munkálatok előtt húzzuk ki a hálózati csatlakozódugót.



A karbantartási munkálatok során – különösen a fűnyíró késen végzendő munkáknál – viseljünk kesztyűt.



16.1 Karbantartási terv

A karbantartási gyakoriságoknál többek között az üzemórák száma irányadó. A megfelelő számláló („Nyír.időtart.”) az „Információ” menüben nyitható meg. (⇒ 11.9)

A feltüntetett karbantartási gyakoriságokat pontosan be kell tartani.

Karbantartási munkák az aktív időket tartalmazó napokon:

- Szemrevételezéssel ellenőrizzük a gép és a dokkoló állomás általános állapotát.
- Ellenőrizzük a megjelenő kijelzéseket – a pontos időt és a következő nyírás kezdetét.
- Ellenőrizzük a nyírási területet, és szükség esetén távolítsuk el az idegen tárgyakat.
- Ellenőrizzük, hogy töltődik-e az akkumulátor. (⇒ 15.8)

Hetenkénti karbantartási munkák:

- A gép tisztítása. (⇒ 16.2)
- Hetente ellenőrizzük szemrevételezéssel a fűnyíró kés, a késrögzítés és a nyírószerkezet állapotát, nincsenek-e rajtuk sérülések (kicsorbulás, repedések, törések stb.), valamint ellenőrizzük a kopottságukat. (⇒ 16.3)

200 üzemóránként:

- Cseréljük ki a fűnyíró kést. A kijelzőn erre vonatkozóan emlékeztető jelenik meg. (⇒ 16.4)

Évenkénti karbantartási munkák:

- A STIHL a gép évenkénti átvizsgáltatását javasolja valamelyik STIHL szakszervizben a téli hónapokban. Ennek során különösen az akkumulátort, az elektronikát és a szoftvert kell karbantartani.

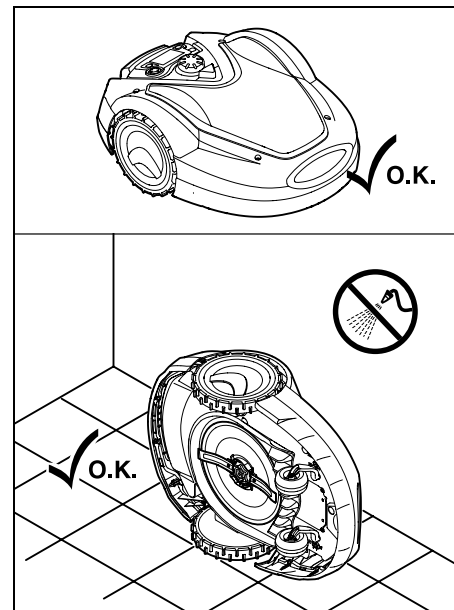


Annak érdekében, hogy a szakszervizben megfelelően végrehajthassák az összes karbantartási munkát, állítsuk a biztonsági fokozatot „Nincs” szintre, vagy adjuk meg a PIN-kódot.

16.2 A gép tisztítása

A gondos kezelés megóvja a gépet a károsodástól, és meghosszabbítja annak élettartamát.

Tisztítási és karbantartási helyzet:



A gép felső részének (burkolat, távirányító) tisztításához állítsuk a gépet sík, szilárd és vízszintes felületre. A gép aljának (fűnyíró kés, nyírószerkezet) tisztításához az ábra szerint billentsük a robotfűnyírót a bal oldalára, és támasszuk a falnak.

- A szennyeződések kefével vagy törlőronggyal távolítsuk el. Fordítsunk különös figyelmet a fűnyíró kés és a dokkoló állomás megtisztítására is.
- A házon és a nyírószerkezeten található fűmaradványokat először fadarabbal lazítsuk fel.
- Szükség esetén használjunk speciális tisztítószert (pl. STIHL speciális tisztítószert).
- Rendszeresen szereljük ki a menesztő tárcsát, és távolítsuk el róla a fűmaradványokat. (⇒ 16.6)



Nedves időjárás esetén a menesztő tárcsát gyakrabban kell tisztítani. A menesztő tárcsa és a nyírószerkezet háza közé lerakódott szennyeződés sűrűlődtést kelt, és megnöveli az energiafogyasztást.

16.3 A fűnyíró kés kopáshatárainak ellenőrzése

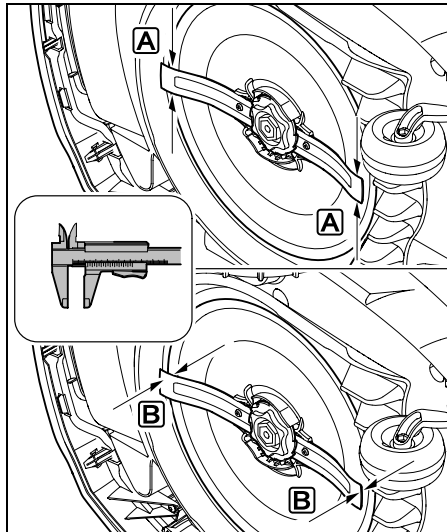


Sérülésveszély!

A kopott fűnyíró kés eltörhet, és súlyos sérüléseket okozhat. Ezért be kell tartani a kés karbantartására vonatkozó utasításokat. A fűnyíró kések a használat helyétől és időtartamától függően különböző mértékben használandnak el. Ha a gépet homokos talajon, illetve gyakran száraz körülmények között használják, a fűnyíró kések nagyobb igénybevételnek vannak kitéve, és a szokásosnál gyorsabban kopnak.

A fűnyíró kést nem szabad élezni, legkésőbb 200 üzemóránként ki kell cserélni. (⇒ 16.5)

- Kapcsoljuk be a gépzárolást. (⇒ 5.2)
- Döntsük oldalára a robotfűnyírót, és támasszuk biztonságosan szilárd falhoz. Tisztítsuk meg gondosan a nyírószerkezetet és a fűnyíró kést. (⇒ 16.2)



Tolómérővel mérjük meg az

A készsélességet és a
B késvastagságot.

A > 25 mm

B > 1,3 mm

A kést ki kell cserélni, ha a mért értékek egy vagy több helyen elérték a határértéket, illetve kisebbek annál.

16.4 A fűnyíró kés le- és felszerelése

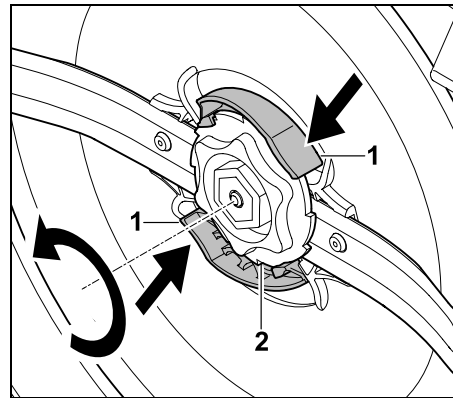


A fűnyíró kést 200 üzemórás élettartamra tervezték. Ennek az időtartamnak az elteltével a kijelzőn egy erre utaló üzenet jelenik meg.

- Zárjuk a gépet (⇒ 5.2), és vegyünk fel védőkesztyűt.
- Döntsük oldalára a robotfűnyírót, és támasszuk biztonságosan szilárd falhoz. Tisztítsuk meg gondosan a nyírószerkezetet és a fűnyíró kést. (⇒ 16.2)



A fűnyíró kés leszerelése:



Egyik kezünkkel nyomjuk be a menesztő tárcsa két nyelvét (1), és tartjuk ebben a helyzetben. A másik kezünkkel csavarjuk le a rögzítőanyát (2). Vegyük le a fűnyíró kést a rögzítőanyával együtt.



A fűnyíró kés felszerelése:

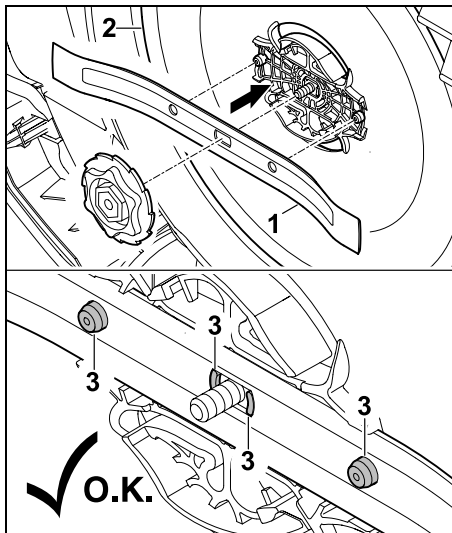


Sérülésveszély!

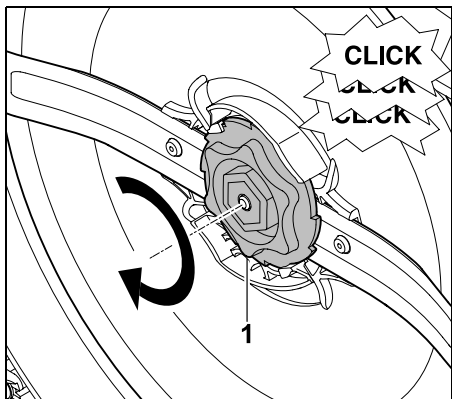
Felszerelés előtt ellenőrizzük a kés épségét. Ki kell cserélni a kést, ha kicsorbult vagy repedések láthatók rajta, illetve ha kopott. (⇒ 16.3)

A menesztő tárcsát és a rögzítőanyát is ki kell cserélni, ha megsérültek (pl. eltörtek vagy kopás jelentkezik rajtuk). Különös figyelmet kell fordítani arra, hogy a rögzítőanya megfelelően rögzüljön a menesztő tárcsához.

- A felszerelés előtt tisztítsuk meg a kést, a menesztő tárcsát és a rögzítőanyát.



Az ábra szerint helyezzük fel a fűnyíró kést (1) a menesztő tárcsára (2). Ügyeljünk arra, hogy a tartónyelvek (3) megfelelően illeszkedjenek a fűnyíró késbe.



Csavarjuk fel ütközésig a rögzítőanyát (1). A meghúzás során több kattánós hang hallható. Óvatosan megmozgatva ellenőrizzük a fűnyíró kés megfelelő rögzítettségét.

- Az új fűnyíró kés beszerelését követően erősítsük meg a késcserét a „Szerviz” menüben. (⇒ 11.17)

16.5 A fűnyíró kés élezése

A fűnyíró kést **tilos** élezni!

A STIHL azt javasolja, hogy a tompa fűnyíró kést **mindig** cseréljük ki újra.

- i** Csak az új fűnyíró kések kiegyensúlyozása kellően precíz, garantálva ezáltal a gép rendeltetésszerű működését és az alacsony zajkibocsátást.

16.6 A menesztő tárcsa le- és felszerelése

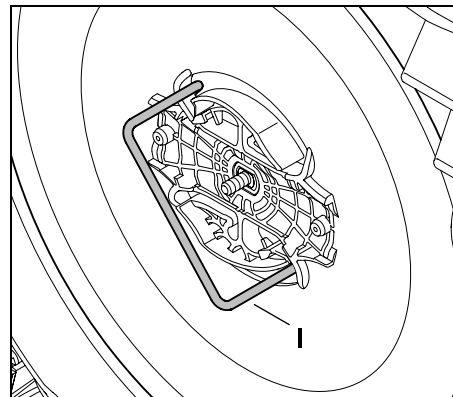
- i** A nyírószerkezet tisztításához a menesztő tárcsa leszerelhető.

- Zárjuk a gépet (⇒ 5.2), és vegyünk fel védőkesztyűt.
- Döntsük oldalára a robotfűnyírót, és támasszuk biztonságosan szilárd falhoz. Tisztítsuk meg gondosan a nyírószerkezetet és a fűnyíró kést. (⇒ 16.2)

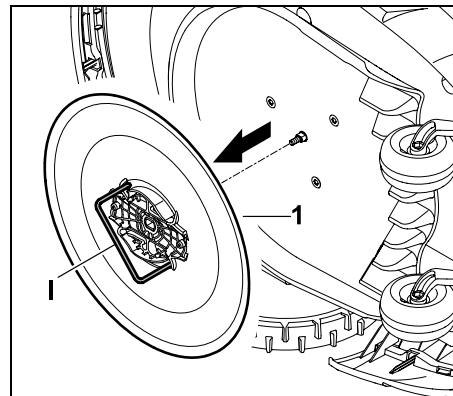


A menesztő tárcsa leszerelése:

- Szereljük le a fűnyíró kést. (⇒ 16.4)

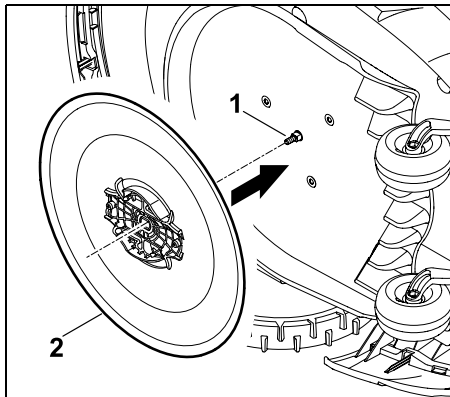


Az ábra szerint illesszük a lehúzó (I) a menesztő tárcsába, és forgassuk el ütközésig az óramutató járásával ellenkező irányban.



Egyik kezünkkel támasszuk alá a gépet. A lehúzó (I) segítségével húzzuk le a menesztő tárcsát (1).

A menesztő tárcsa felszerelése:



Alaposan tisztítsuk meg a késtengelyt (1) és a menesztő tárcsán (2) lévő tartóelemet. Toljuk ütközésig a késtengelyre a menesztő tárcsát.

- Szereljük fel a fűnyíró kést. (⇒ 16.4)

16.7 Huzalszakadás keresése



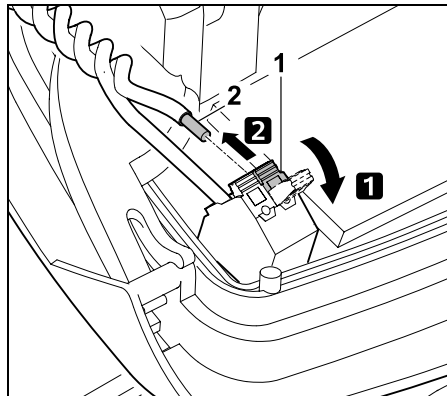
Huzalszakadás esetén a dokkoló állomáson lévő piros LED gyorsan villog. (⇒ 13.1) A robotfűnyíró kijelzőjén erre vonatkozó üzenet jelenik meg.

Ha a huzalszakadás helye a leírtak szerint nem található meg, vegyük fel a kapcsolatot valamelyik szakszervizzel.

A huzalszakadás keresése kiemelt és behelyezett vezérlőkonzollal is történhet. A precíz kereséshez a vezérlőkonzolt be kell helyezni.

- A huzalszakadás keresése előtt **egyszer** meg kell nyomni a dokkoló állomáson lévő gombot (a LED továbbra is gyorsan villog).

- Vegyük le a dokkoló állomás burkolatát, és hajtsuk fel a panelt. (⇒ 9.2)



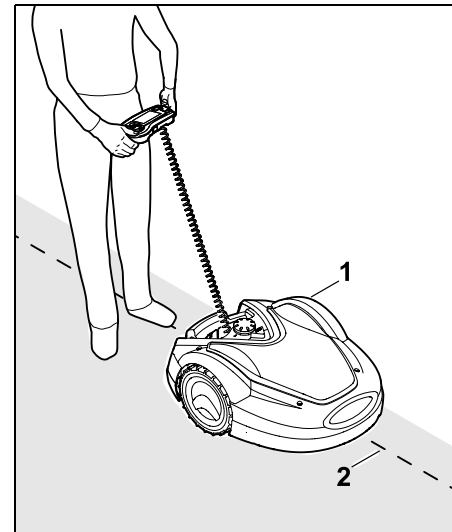
- 1 Hajtsuk fel a bal oldali szorítókart (1).
- 2 Vegyük ki a huzalvéget (2) a szorítóból, majd hajtsuk vissza a szorítókart.

- Hajtsuk vissza a panelt, és helyezzük vissza a dokkoló állomás burkolatát. (⇒ 9.2)

A következőkben az óramutató járásával megegyező irányú huzalszakadás-keresést írjuk le, azaz a robotfűnyíró a dokkoló állomástól kezdve az óramutató járásával megegyező irányban halad a határoló huzal mentén. Szükség esetén a keresés az óramutató járásával ellenkező irányban is történhet, ilyenkor azonban a jobb oldali huzalvéget kell kivenni a szorítóból.

- Szükség esetén emeljük ki a vezérlőkonzolt. (⇒ 15.2)
- A „Szervizelés” menüben válasszuk ki a „Huzalszak. keresése” lehetőséget, és erősítsük meg az OK gombbal. (⇒ 11.17)

Keresés kiemelt vezérlőkonzollal:



A dokkoló állomástól indulva haladjunk végig a robotfűnyíróval (1) a nyírási terület szélén **az óramutató járásával megegyező irányban**. Ehhez az irányítógombokkal irányítsuk a gépet, közben ügyeljünk arra, hogy a határoló huzal (2) a huzalérzékelők alatt haladjon. A huzalérzékelők a robotfűnyíró elülső részének bal és jobb oldalán lévő, védett helyen találhatók.

A huzalszakadás keresése közben a kijelzőn a **jelerősség** látható. A huzalérzékelők akkor helyezkednek el megfelelően a határoló huzal felett, ha az érték maximális.

Mindaddig, amíg a huzalérzékelők megfelelő módon érzékelik a huzaljelet, a kijelzőn a **Huzaljel OK** szimbólum látható.

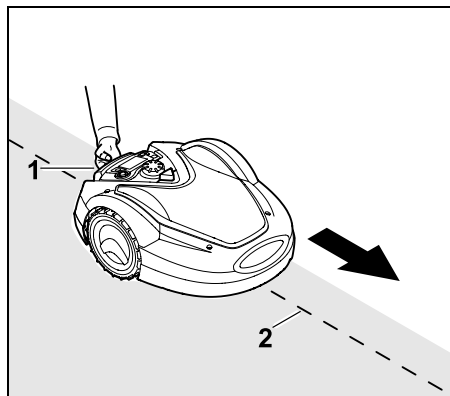


A huzalszakadás környezetében a jelerősség lecsökken, és a kijelzőn az **Ellenőrizze a huzaljelet** szimbólum jelenik meg.



- Huzalösszekötő segítségével szüntessük meg a huzalszakadást (⇒ 12.16), szükség esetén fektessük le ismét a határoló huzalt a szakadás helyén.
- Csatlakoztassuk ismét a bal oldali huzalvéget. (⇒ 9.11)
- A huzalszakadás megfelelő kijavítását követően a piros LED folyamatosan világít. (⇒ 13.1)

Precíz keresés behelyezett vezérlőkonzollal:

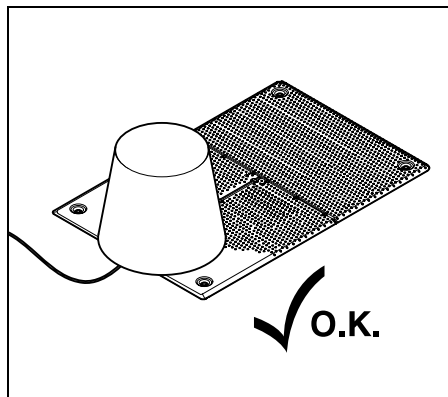


Emeljük meg kicsit a robotfűnyírót a hordfogantyúnál (1), és tehermentesítsük a hajtott kerekeket. Támasszuk a gépet az első kerekeire, és haladjunk a határoló huzal (2) mentén.
A további teendők megegyeznek a kiemelt vezérlőkonzollal történő keresésnél leírtakkal.

16.8 Tárolás és téli leállítás

A robotfűnyíró **hosszabb üzemén kívül helyezése** (pl. téli leállítás, köztes tárolás) esetén hajtsuk végre az alábbiakat:

- Töltsük fel az akkumulátort. (⇒ 15.8)
- Kapcsoljuk ki az automatikát. (⇒ 11.5)
- Állítsuk be a legmagasabb biztonsági fokozatot. (⇒ 11.16)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Állítsuk be az ECO energiamódot. (⇒ 11.11)
- Kapcsoljuk be a gépzárolást. (⇒ 5.2)
- Húzzuk ki a hálózati adaptert az elektromos csatlakozóaljzatból.
- Tisztítsuk meg gondosan a robotfűnyíró és a dokkoló állomás külső részeit.



Takarjuk le a dokkoló állomást megfelelő védőrésszel, és rögzítsük a védőrést.

- A robotfűnyírót száraz, zárt, pormentes helyen, a kerekeire állítva kell tárolni. A gépet úgy kell tárolni, hogy gyermekek ne férhessenek hozzá.
- A robotfűnyírót csak üzembiztos állapotban szabad tárolni.

- Minden csavar legyen erősen meghúzva, cseréljük ki az olvashatatlaná vált figyelmeztető és veszélyjelzéseket a gépen, valamint ellenőrizzük a teljes gép kopását és sérüléseit. Az elhasználódott vagy sérült alkatrészeket ki kell cserélni.

- A gép esetleges hibáit tárolás előtt javasolt megszüntetni.



Soha ne helyezünk más tárgyakat a robotfűnyíróra, illetve ne tároljunk rajta semmit.

Ne tároljuk a gépet 5 °C alatt.

A robotfűnyíró **újbolí üzembe helyezése** hosszabb üzemén kívül helyezést követően:



Hosszabb leállítást követően szükség esetén újra kell állítani a dátumot és a pontos időt. Az erre szolgáló kiválasztási ablak a gép üzembe helyezésekor jelenik meg. Ha a kiválasztási ablak nem jelenne meg automatikusan, a dátum és a pontos idő a „Beállítások” menüben ellenőrizhető, illetve szükség esetén helyesbíthető. (⇒ 11.11)

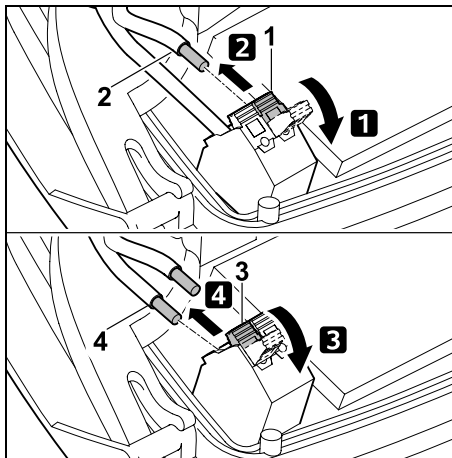
- Készítsük elő a nyírási területet: távolítsuk el az idegen tárgyakat, és nagyon nagy fű esetén vágjuk rövidebbre a gyepet hagyományos fűnyíró géppel.
- Tegyük szabadabbá a dokkoló állomást, és csatlakoztassuk a hálózati tápegységet az áramhálózathoz.
- Töltsük fel az akkumulátort. (⇒ 15.8)
- Ellenőrizzük és szükség esetén módosítsuk a nyírási tervet. (⇒ 11.6)
- Kapcsoljuk be az automatikát. (⇒ 11.5)

- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Szükség esetén kapcsoljuk be a GPRS energiamódot (⇒ 11.11) és a GPS-es védelmet. (⇒ 5.10)

16.9 A dokkoló állomás leszerelése

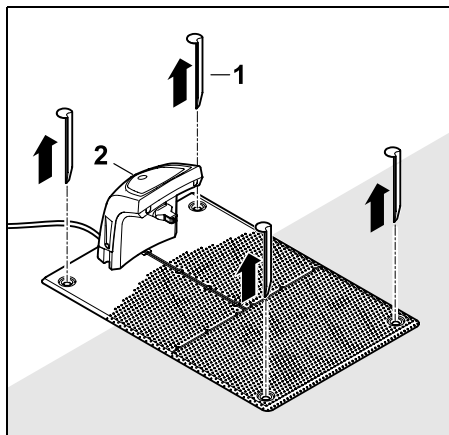
A robotfűnyíró **hosszabb üzemén kívül helyezése** (pl. téli leállítást) esetén a dokkoló állomás leszerelhető.

- Készítsük elő a robotfűnyírót a hosszabb üzemén kívül helyezésre. (⇒ 16.8)
- Húzzuk ki a hálózati adaptert az elektromos csatlakozóaljzatból.
- Vegyük le a dokkoló állomás burkolatát, és hajtsuk fel a panelt. (⇒ 9.2)



- 1** Hajtsuk fel a bal oldali szorítókart (1).
- 2** Vegyük ki a bal oldali huzalvéget (2) a szorítóból. Hajtsuk vissza a szorítókart (1).
- 3** Hajtsuk fel a jobb oldali szorítókart (3).
- 4** Vegyük ki a jobb oldali huzalvéget (4) a szorítóból. Hajtsuk vissza a szorítókart (3).

- Hajtsuk vissza a panel fedelét. (⇒ 9.2)
- Húzzuk ki a határoló huzal bal és jobb oldali végét külön-külön a dokkoló állomásból.
- Helyezzük vissza a dokkoló állomás burkolatát (⇒ 9.2).



Húzzuk ki a rögzítőket (1), távolítsuk el a dokkoló állomást (2) a csatlakoztatott hálózati adapterrel együtt a füves területről, tisztítsuk meg alaposan (nedves kendővel) és tároljuk el.

- A robotfűnyírót a dokkoló állomással és a hálózati adapterrel együtt száraz, zárt és pormentes helyen, normál helyzetben tároljuk. Dokkoljuk a robotfűnyírót. A gépet úgy kell tárolni, hogy gyermekek ne férhessenek hozzá.
- Óvjuk a határoló huzal szabad végeit a környezeti hatásoktól – pl. ragasszuk le megfelelő szigetelőszalaggal.

- Ismételt felszerelés esetén a dokkoló állomást az első telepítéssel megegyezően kell telepíteni – különösen fontos a határoló huzal jobb és bal oldali végének oldalhelyes bekötése. (⇒ 9.9)

17. Általános pótalkatrészek

Fűnyíró kés:
6309 702 0102

AAI 131 akkumulátor:
az RMI 632 és RMI 632 C modellhez
6309 400 6504

AAI 201 akkumulátor:
az RMI 632 P és RMI 632 PC modellhez
6309 400 6516

18. Külön tartozékok

- **STIHL Kit S** készlet legfeljebb 500 m² méretű füves területekhez
- **STIHL Kit L** készlet 2000 m² – 4000 m² méretű füves területekhez
- Rögzítőcövekek, **STIHL AFN 075**
- Határoló huzal, **STIHL ARB 501**
hosszúság: 500 m
átmérő: 3,4 mm
- Huzalösszekötő, **STIHL ADV 010**
- Kis területekhez használható modul, **STIHL AKM 100**

A géphez további tartozékok rendelhetők. További információk a STIHL szakkereskedőknél, az interneten (www.stihl.com) vagy a STIHL katalógusban érhetők el.



Biztonsági okokból a gép csak a STIHL által jóváhagyott tartozékokkal üzemeltethető.

19. A kopás minimalizálása és a meghibásodások elkerülése

Fontos karbantartási és tisztítási tudnivalók

Robotfűnyíró, akkumulátoros (STIHL RMI)

A kezelési útmutató biztonságra, kezelésre és karbantartásra vonatkozó előírásainak figyelmen kívül hagyása vagy a nem engedélyezett kiegészítő vagy pótalkatrészek használata miatt bekövetkezett személyi és vagyoni károkkal kapcsolatban a STIHL vállalat kizárja mindennemű felelősségét.

A STIHL gép sérülésének, ill. túlzott kopásának elkerülése érdekében feltétlenül tartsa be a következő fontos útmutatásokat.

1. Kopó alkatrészek

A STIHL gépek egyes alkatrészei rendeltetésszerű használat mellett is normális kopásnak vannak kitéve, ezért a használat módjától és időtartamától függően időben ki kell cserélni őket.

Ilyen alkatrészek például

- a fűnyíró kés,
- az akkumulátor.

2. A jelen használati utasítás előírásainak betartása

A STIHL gép használata, karbantartása és tárolása olyan gondosan történjen, amint az a jelen használati útmutatóban szerepel. A biztonsági, kezelési és

karbantartási utasítások figyelmen kívül hagyásából származó minden kárért a felhasználót terheli a felelősség.

Ez különösen érvényes az alábbi esetekre:

- az akkumulátor helytelen kezelése (feltöltés, tárolás),
- hibás elektromos csatlakoztatás (feszültség),
- a terméken a STIHL jóváhagyása nélkül végrehajtott változtatások,
- olyan szerszámok vagy tartozékok használata, amelyek nem megengedettek, nem alkalmasak vagy minőségileg nem megfelelők az adott géphez,
- a termék nem rendeltetésszerű használata,
- a termék sportrendezvényeken vagy versenyeken történő használata,
- a termék hibás alkatrészekkel történő használata miatt bekövetkező károk.

3. Karbantartási munkák

A „Karbantartás” című fejezetben leírt összes munkát rendszeresen el kell végezni.

Amennyiben ezeket a karbantartási munkálatokat a felhasználó nem tudja maga elvégezni, azokkal egy szakszervizt kell megbízni.

A STIHL azt javasolja, hogy a karbantartási és javítási munkákat csak STIHL szakszervizzel végeztesse el.

A STIHL szakszervizek munkatársai oktatásokon vesznek részt, és rendelkezésükre állnak a cég által kiadott műszaki információk is.

Ezeknek a munkáknak az elmulasztása esetén olyan károk keletkezhetnek, amelyekért a felhasználó viseli a felelősséget.

Ide tartoznak többek között:

- a gépen a nem kielégítő vagy helytelen tisztítás miatt bekövetkező károk,
- a szakszerűtlen tárolás miatt fellépő korróziós és egyéb következményes károk,
- a gép sérülései minőségileg nem megfelelő pótalkatrészek használata miatt,
- a nem megfelelő időben vagy módon elvégzett, illetve olyan karbantartási vagy javítási munkákból adódó károk, amelyeket nem szakszervizben végeztek el.

20. Környezetvédelem

A csomagolások, a gép és a tartozékok újrahasznosítható anyagokból készültek, a hulladékkezelésüket ennek megfelelően kell végezni.

A hulladékanyagok szelektív, környezetbarát gyűjtése elősegíti a nyersanyagok újrahasznosíthatóságát. Ezért a gépet a szokásos élettartam elteltével hulladékhasznosító gyűjtőhelyre kell szállítani. Az ártalmatlanítás során vegyük figyelembe a „Hulladékkezelés” című fejezetben leírtakat. (⇒ 6.11)



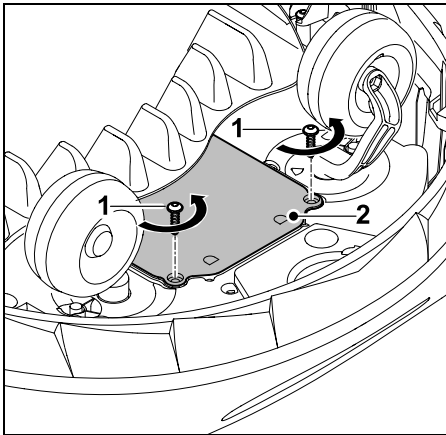
A hulladékok (pl. akkumulátorok) ártalmatlanítását mindig szakszerűen kell végezni. Tartsuk be a helyi előírásokat.



A lítiumion akkumulátor nem helyezhető a háztartási hulladékok közé, ezért szakszervízben vagy veszélyeshulladék-gyűjtő ponton kell leadni.

20.1 Az akkumulátor kiszerelése

- Kapcsoljuk be a gépzárolást. (⇒ 5.2)
- Állítsuk be a legalacsonyabb vágási magasságot. (⇒ 9.6)
- Fordítsuk a hátára a robotfűnyírót.



Csavarjuk ki a csavarokat (1), és vegyük le a burkolatot (2).

- Vegyük ki az akkumulátort az akkumulátortartó rekeszből (⇒ 9.5), majd helyezzük vissza a burkolatot és csavarjuk be a csavarokat.



Sérülésveszély!

Ügyeljünk arra, hogy ne sérüljön meg az akkumulátor.

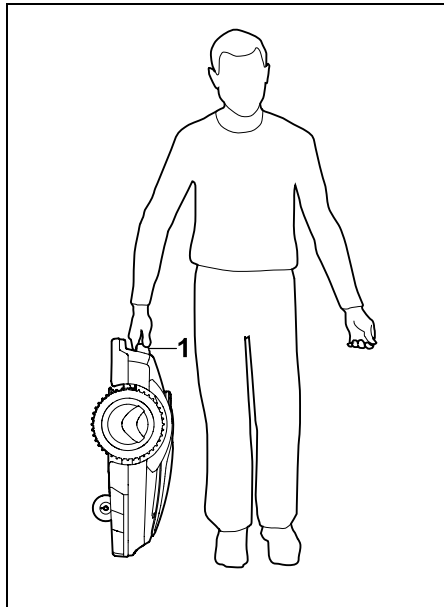
21. Szállítás



Sérülésveszély!

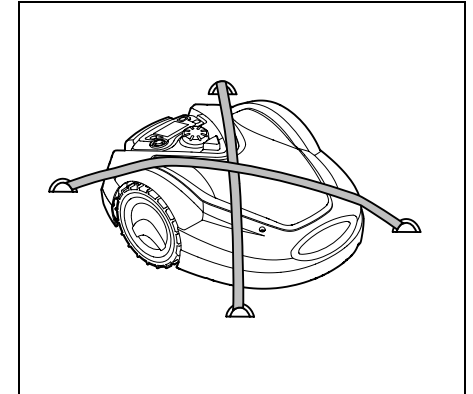
Szállítás előtt gondosan el kell olvasni és be kell tartani „A biztonság érdekében” című fejezetben (⇒ 6.), különösen „A gép szállítása” című alfejezetben (⇒ 6.5) lévő biztonsági tudnivalókat. Mindig kapcsoljuk be a gépzárolást. (⇒ 5.2)

21.1 A gép megemelése vagy hordozása



A fűnyíró gépet a hordfogantyúnál (1) fogva emeljük meg és hordozzuk. Ügyeljünk arra, hogy a testünk, különösen a lábaink és a lábfejeink mindig elég távol legyenek a fűnyíró késtől.

21.2 A gép rögzítése hevederekkel



Biztosítsuk ki a fűnyíró gépet a rakfelületen. Ehhez rögzítsük a gépet az ábra szerint megfelelő rögzítőeszközökkel (hevederekkel, kötelekkel).

A géphez mellékelt részeket (pl. dokkoló állomás, apró alkatrészek) ugyancsak rögzítsük.

22. A gyártó uniós megfelelőségi nyilatkozata

22.1 Automatikus, akkumulátoros robotfűnyíró (RMI) dokkoló állomással (ADO)

STIHL Tirol GmbH
Hans Peter Stihl-Straße 5.
6336 Langkampfen
Ausztria

egyedüli felelősséggel kijelentjük, hogy a következő adatokkal jellemzett gép:

Kialakítás:	Automatikus, akkumulátoros fűnyíró gép
Gyártó neve:	STIHL
Típus:	RMI 632.0 RMI 632.0 P RMI 632.0 C RMI 632.0 PC
Sorozatazonosító:	6309
Kialakítás:	Dokkoló állomás
Gyártó neve:	STIHL
Típus:	ADO 601
	Firmware-verzió: 1.02 – 1.07
Sorozatazonosító:	6309

megfelel a vonatkozó rendeleteknek és irányelveknek (2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC, 2014/53/EU), valamint a termék kifejlesztése és gyártása a következő szabványok gyártás időpontjában érvényes változatával összhangban történt:
EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3

ETSI EN 301 489-1 V 2.2.0 (2017-03)
ETSI EN 301 489-3 V 2.2.1 (2017-03)
ETSI EN 303 447 V 1.1.1 (2017-09)

kiegészítőleg az RMI 632.0 C,
RMI 632.0 PC modellekhez:

ETSI EN 300 440-2 V 2.1.1 (2017-03)
ETSI EN 301 489-52 V 1.1.0 (2016-11)
ETSI EN 301 511 V 9.0.2 (2017-04)

A TÜV Rheinland LGA Products GmbH (Nr. 0197) bejelentett szervezet a megfelelőséget a 2014/53/EU irányelv III. melléklete B moduljának értelmében felülvizsgálta, és a következő uniós típusvizsgálati tanúsítványt állította ki:
RT 60122184 0001

A műszaki dokumentáció őrzésének helye:
STIHL Tirol GmbH
Termékengedélyeztetés

A gyártás éve és a gépszám (sorozatszám) a gép adattábláján található.

Langkampfen, 02.01.2019

STIHL Tirol GmbH

nevében



Sven Zimmermann

a konstrukciós részleg vezetője

23. Műszaki adatok

**RMI 632.0, RMI 632.0 P,
RMI 632.0 C, RMI 632.0 PC:**

Sorozatazonosító	6309
Nyírórendszer	mulcsozó nyírószerkezet
Vágószerkezet	vágókés

**RMI 632.0, RMI 632.0 P,
RMI 632.0 C, RMI 632.0 PC:**

Munkaszélesség	28 cm
A vágószerkezet fordulatszáma	3150 1/min
Akkumulátor típusa	lítiumion
Akkumulátor feszültsége U _{DC}	29 V
Vágási magasság	20 - 60 mm
Érintésvédelmi osztály	III
Védettség	IPX4

A 2006/42/EC irányelv és az EN 50636-2-107 szabvány szerint:

Mért zajteljesítményszint L _{WA}	59 dB(A)
Mérési bizonytalanság K _{WA}	3 dB(A)
L _{WA} + K _{WA}	62 dB(A)
Hangnyomásszint L _{pA}	48 dB(A)
Mérési bizonytalanság K _{pA}	3 dB(A)
Hosszúság	73 cm
Szélesség	54 cm
Magasság	27 cm

RMI 632.0, RMI 632.0 C, RMI 632.0 P:

Tömeg	13 kg
RMI 632.0 PC:	
Tömeg	14 kg

RMI 632.0, RMI 632.0 C:

A nyírási terület maximális mérete	3000 m ²
Teljesítmény	120 W
Hálózati adapter	HLG-120H
	2,9 A

RMI 632.0, RMI 632.0 C:

Akkumulátor típusa	AAI 131
Akkumulátorenergia	130 Wh
Akkumulátorkapacitás	4,5 Ah
Akkumulátor tömege	1,10 kg

RMI 632.0 P, RMI 632.0 PC:

A nyírási terület maximális mérete	4000 m ²
Teljesítmény	185 W
Hálózati adapter	HLG-185H

4,4 A

Akkumulátor típusa	AAI 201
Akkumulátorenergia	194 Wh
Akkumulátorkapacitás	6,8 Ah
Akkumulátor tömege	1,40 kg

Mobiltelefonos jel:

Támogatott frekvenciasávok	E-GSM-900 DCS-1800
----------------------------	-----------------------

Leadott maximális sugárzási teljesítmény

E-GSM-900:	880–915 MHz: 33,0 dBm
DCS-1800:	1710– 1785 MHz: 30,0 dBm

Dokkoló állomás ADO 601:

Feszültség U _{DC}	42 V
Érintésvédelmi osztály	III
Védettség	IPX1
Tömeg	3 kg

Határoló huzal és keresőhurok

Frekvenciatartomány	1,0 kHz–90 kHz
Maximális térerősség:	<72 µA/m

Hálózati adapter:

Feszültség U _{AC}	100 - 240 V
Frekvencia	50/60 Hz
Feszültség U _{DC}	42 V
Érintésvédelmi osztály	I
Védettség	IP67

A STIHL akkumulátorok szállítása:

A STIHL akkumulátorok teljesítik az ENSZ „Ajánlások a veszélyes áruk szállítására, Vizsgálatok és kritériumok kézikönyv” harmadik, módosított kiadásának (ST/SG/AC.10/11/Rev.5) III. rész 38.3. pontjában foglalt feltételeket.

A felhasználó ezeket a STIHL akkumulátorokat közúti szállítás esetén további kikötések nélkül szállíthatja a géppel együtt a gép felhasználási helyére.

Légi vagy vízi szállításnál figyelembe kell venni az adott országban érvényes előírásokat.

További utasítások a szállítással kapcsolatban: <http://www.stihl.com/safety-data-sheets>

REACH:

A REACH betűszó a vegyi anyagok bejegyzésére, értékelésére, valamint felhasználásuk engedélyezésére vonatkozó EK-rendeletet jelenti. Az (EK) 1907/2006 sz. REACH rendelet előírásainak teljesítésével kapcsolatos információk a www.stihl.com/reach oldalon találhatók.

24. Üzenetek

Az üzenetek az aktuális hibákról és üzemzavarokról, valamint a javaslatokról nyújtanak tájékoztatást. Az üzenetek egy párbeszédablakban jelennek meg, és az „Üzenetek” menüben az OK gomb megnyomásával jeleníthetők meg. (⇒ 11.9)

A javaslatok és az aktív üzenetek állapotkijelzésként is megjelennek. (⇒ 11.2)

Az üzenetek részletei az üzenet kódját, a bekövetkezés időpontját, a prioritást és a bekövetkezési gyakoriságot tartalmazzák.

- **A javaslatok** „Alacsony” vagy „Info” prioritásúak, és az „iMow üzemműködés” szöveggel váltakozva állapotkijelzésként jelennek meg. A robotfűnyíró továbbra is üzembe helyezhető, az automatikus működés folytatódik. 
- **Az üzemzavarok** „Közepes” prioritásúak, és felhasználói beavatkozást igényelnek. A robotfűnyíró csak az üzemzavar jóváhagyása után helyezhető ismét üzembe. 
- A „Magas” prioritású **hibák** esetén a kijelzőn a „Vegye fel a kapcsolatot a szakszervizzel” szöveg olvasható. A robotfűnyíró csak a hiba STIHL szakszervizben történő kijavítása után helyezhető ismét üzembe. 



Ha valamelyik üzenet a javasolt megoldás végrehajtása után sem tűnik el, vegyük fel a kapcsolatot valamelyik STIHL szakszervizzel.

A következőkben nem szerepelnek a kizárólag STIHL szakszervizek által kijavítható hibák. Amennyiben ilyen hiba lépne fel, adjuk meg a 4 számjegyből álló hibakódot és a hibaszöveget a szakszerviznek.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

A normál működést akadályozó állapotokra vonatkozó üzenetek az alkalmazásban is megjelennek. (⇒ 10.)

Az üzenet elküldése után a robotfűnyíró készenléti üzemmódba kerül, és az akkumulátor lemerülésének megakadályozása érdekében a rendszer letiltja a mobiltelefonos adatforgalmat.

Üzenet:

0001 – Adatok frissítve
Jóváhagyáshoz: OK gomb

Lehetséges ok:

- a gép szoftverének frissítése,
- feszültségkimaradás,
- szoftveres vagy hardveres hiba.

Megoldás:

- Az OK gomb megnyomását követően a robotfűnyíró az előzetes beállításokkal működik. Ellenőrizzük és korrigáljuk a beállításokat (dátum, pontos idő, nyírási terv).

Hibaüzenet:

0100 – Akkumulátor lemerült
Tölts fel az akkut

Lehetséges ok:

- az akkumulátorfeszültség alacsony

Megoldás:

- az akkumulátor feltöltéséhez helyezzük a robotfűnyírót a dokkoló állomásra (⇒ 15.8)

Hibaüzenet:

0180 – Alacsony hőmérséklet
Túl alacsony hőmérséklet

Lehetséges ok:

- túl alacsony hőmérséklet a robotfűnyíró belsejében

Megoldás:

- melegítsük fel a robotfűnyírót

Hibaüzenet:

0181 – Magas hőmérséklet
Túl magas hőmérséklet

Lehetséges ok:

- túl magas hőmérséklet a robotfűnyíró belsejében

Megoldás:

- hagyjuk kihűlni a robotfűnyírót

Hibaüzenet:

0183 – Magas hőmérséklet
lásd a „0181” számú hibaüzenetet

Hibaüzenet:

0185 – Magas hőmérséklet
lásd a „0181” számú hibaüzenetet

Hibaüzenet:

0186 – Alacsony hőmérséklet
lásd a „0180” számú hibaüzenetet

Hibaüzenet:

0187 – Magas hőmérséklet
lásd a „0181” számú hibaüzenetet

Hibaüzenet:

0302 – Hajtómotorhiba
Túl magas hőmérséklet

Lehetséges ok:

- túl magas hőmérséklet a bal oldali hajtómotornál

Megoldás:

- hagyjuk kihűlni a robotfűnyírót

Hibaüzenet:

0305 – Hajtómotorhiba
A bal kerék szorul

Lehetséges ok:

- túlterhelés a bal oldali hajtott keréknél

Megoldás:

- tisztítsuk meg a robotfűnyírót (⇒ 16.2),
- szüntessük meg a nyírási területen lévő egyenetlenségeket (lyukakat, mélyedéseket)

Hibaüzenet:

0402 – Hajtómotorhiba
Túl magas hőmérséklet

Lehetséges ok:

- túl magas hőmérséklet a jobb oldali hajtómotornál

Megoldás:

- hagyjuk kihűlni a robotfűnyírót

Hibaüzenet:

0405 – Hajtómotorhiba
A jobb kerék szorul

Lehetséges ok:

- túlterhelés a jobb oldali hajtott keréknél

Megoldás:

- tisztítsuk meg a robotfűnyírót (⇒ 16.2),
- szüntessük meg a nyírási területen lévő egyenetlenségeket (lyukakat, mélyedéseket)

Hibaüzenet:

0502 – Fűnyíró motor hibája
Túl magas hőmérséklet

Lehetséges ok:

- túl magas hőmérséklet a fűnyíró motornál

Megoldás:

- hagyjuk kihűlni a robotfűnyírót

Hibaüzenet:

0505 – Fűnyíró motor hibája
A fűnyíró kés szorul

Lehetséges ok:

- szennyeződés a menesztő tárcsa és a nyírószerkezet háza között,
- a fűnyíró motor nem kapcsolható be,
- a fűnyíró motor túlterhelt.

Megoldás:

- tisztítsuk meg a fűnyíró kést és a nyírószerkezetet (⇒ 16.2), tisztítsuk meg a menesztő tárcsát (⇒ 16.6),
- állítsunk be nagyobb vágási magasságot (⇒ 9.6),
- szüntessük meg a nyírási területen lévő egyenetlenségeket (lyukakat, gödröket).

Hibaüzenet:

0701 – Akkumulátorhőmérséklet
Hőmérséklet-tartományon kívül

Lehetséges ok:

- túl alacsony, illetve túl magas az akkumulátor belső hőmérséklete

Megoldás:

- hagyjuk felmelegedni, illetve lehűlni a robotfűnyírót, ügyeljünk az akkumulátor számára megengedett hőmérséklet-tartományra (⇒ 6.4)

Hibaüzenet:

0703 – Akkumulátor lemerült
lásd a „0100” számú hibaüzenetet

Hibaüzenet:

0704 – Akkumulátor lemerült
lásd a „0100” számú hibaüzenetet

Hibaüzenet:

1000 – Felbor.
Túl nagy meredekség

Lehetséges ok:

- a dőlésérzékelő felborulást észlelt

Megoldás:

- állítsuk a robotfűnyírót a kerekeire, ellenőrizzük a sérüléseket, majd hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal

Hibaüzenet:

1010 – iMow felemelve
A jóváhagyáshoz: OK gomb

Lehetséges ok:

- a robotfűnyírót megemelték a burkolatánál

Megoldás:

- ellenőrizzük a burkolat mozgathatóságát, majd hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal

Hibaüzenet:

1030 – Burkolathiba
Ell. a burkolatot,
majd OK gomb

Lehetséges ok:

- a gép nem észleli a burkolatot

Megoldás:

- ellenőrizzük a burkolatot (mozgathatóság, megfelelő rögzítettség), majd hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal

Hibaüzenet:

1100 – Vezérlőkonzol
A vezérlőkonzol menet közben kivéve

Lehetséges ok:

- automatikus működés közben kivették a vezérlőkonzolt

Megoldás:

- hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal – a vezérlőkonzol behelyezését követően folytatódik az automatikus működés

Hibaüzenet:

1120 – A burk. blokkolódott
Ell. a burkolatot,
majd OK gomb

Lehetséges ok:

- a gép folyamatos ütközést észlel

Megoldás:

- szabadítsuk ki a robotfűnyírót, szükség esetén távolítsuk el az akadályt vagy módosítsuk a határoló huzal elhelyezkedését, ezt követően hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal
- ellenőrizzük a burkolat mozgathatóságát, majd hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal

Üzenet:

1125 – Szüntesse meg az akadályt
Ellenőrizze a huzalelhelyezést

Lehetséges ok:

- Pontatlanul fektették le a határoló huzalt

Megoldás:

- Ellenőrizzük a határoló huzal lefektetését, valamint az iMow Ruler vonalzó segítségével a távolságokat (⇒ 12.5)

Hibaüzenet:

1130 – Szorul
iMow kiszabadítása,
majd OK gomb

Lehetséges ok:

- a robotfűnyíró beszorult,

- a hajtott kerekek kipörögnek

Megoldás:

- szabadítsuk ki a robotfűnyírót, szüntessük meg a nyírási területen lévő egyenlenségeket vagy módosítsuk a határoló huzal elhelyezkedését, ezt követően hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal,
- tisztítsuk meg a hajtott kerekeket, szükség esetén akadályozzuk meg, hogy a robotfűnyíró esőben nyírjon, ezt követően hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal (⇒ 11.12)

Üzenet:

1131 – Megakadt
Sík területen:
ASM kikapcsolása

Lehetséges ok:

- Az ASM funkció sík területen is be van kapcsolva

Megoldás:

- Sík területen kapcsoljuk ki az ASM funkciót (⇒ 11.14)

Hibaüzenet:

1135 – Kívül
Az iMow nyírási területre helyezése

Lehetséges ok:

- a robotfűnyíró a nyírási területen kívül van

Megoldás:

- helyezzük a robotfűnyírót a nyírási területre

Hibaüzenet:

1140 – Túl meredek
Ellenőrizze a huzalelhelyezést

Lehetséges ok:

- a dőlésérzékelő 22°-nál nagyobb meredekséget érzékelt

Megoldás:

- módosítsuk a határoló huzal elhelyezkedését, zárjuk ki a 22°-nál nagyobb meredekségű területeket

Hibaüzenet:

1160 – A fogantyú meghúzva
A jóváhagyáshoz: OK gomb

Lehetséges ok:

- a robotfűnyírót felemelték a hordfogantyúnál

Megoldás:

- hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal

Üzenet:

1170 – Nincs jel
Dokkoló állomás bekapcsolása

Lehetséges ok:

- a dokkoló állomás kikapcsolt állapotban van,
- a gép működése közben megszűnt a huzaljel vétele,
- a robotfűnyíró a nyírási területen kívül van,
- kicserélték a dokkoló állomást, illetve az elektronikus alkatrészeket

Megoldás:

- kapcsoljuk be a dokkoló állomást, és adjuk ki a nyírási parancsot,
- ellenőrizzük a dokkoló állomás áramellátását,

- ellenőrizzük a dokkoló állomáson lévő LED-eket – működés közben a piros LED-nek folyamatosan világítania kell, (⇒ 13.1)
- vigyünk a robotfűnyírót a nyírási területre,
- párosítsuk a robotfűnyírót és a dokkoló állomást (⇒ 11.16)

Hibaüzenet:

1180 – Dokkolja az iMow robotfűnyírót
Automatikus dokkolás
nem lehetséges

Lehetséges ok:

- a dokkoló állomás nem található
- Helytelenül alakították ki a folyosó elejét vagy végét

Megoldás:

- ellenőrizzük a dokkoló állomáson lévő LED-et, szükség esetén kapcsoljuk be a dokkoló állomást (⇒ 13.1),
- ellenőrizzük a dokkolást (⇒ 15.7),
- ellenőrizzük a folyosó tölcse-szerű be- és kijáratát (⇒ 12.11)

Hibaüzenet:

1190 – Dokkolási hiba
A dokkoló állomás foglalt

Lehetséges ok:

- a dokkoló állomáshoz egy másik robotfűnyíró csatlakozott

Megoldás:

- dokkoljuk a robotfűnyírót, miután a dokkoló állomás felszabadult

Hibaüzenet:

1200 – Fűnyíró motor hibája
lásd a „0505” számú hibaüzenetet

Hibaüzenet:

1210 – Hajtómotorhiba
A kerék szorul

Lehetséges ok:

- túlterhelés valamelyik hajtott keréknél

Megoldás:

- tisztítsuk meg a robotfűnyírót (⇒ 16.2),
- szüntessük meg a nyírási területen lévő egyenetlenségeket (lyukakat, mélyedéseket)

Hibaüzenet:

1220 – Eső érzékelése
A nyíráss megszakadt

Lehetséges ok:

- A nyírási ciklus eső miatt megszakadt vagy nem kezdődött el

Megoldás:

- nincs teendő, szükség esetén állítsuk be az esőérzékelőt (⇒ 11.12)

Hibaüzenet:

1230 – Dokkolási hiba
Dokkolja az iMow robotfűnyírót

Lehetséges ok:

- A dokkoló állomást megtalálta a gép, azonban nem tud automatikusan dokkolni

Megoldás:

- ellenőrizzük a dokkolást, szükség esetén kézzel dokkoljuk a robotfűnyírót (⇒ 15.7),
- ellenőrizzük a határoló huzalt, ügyeljünk a megfelelő elhelyezésre a dokkoló állomás környékén (⇒ 9.10)

Hibaüzenet:

2000 – Vételi hiba
Dokkolja az iMow robotfűnyírót

Lehetséges ok:

- hibás huzaljel, finomhangolás szükséges

Megoldás:

- helyezzük a robotfűnyírót a dokkoló állomásra, majd nyomjuk meg az OK gombot

Hibaüzenet:

2010 – Cseréljen fűny. kést
Elérte a megengedett élettartamot

Lehetséges ok:

- a fűnyíró kés több mint 200 órája használatban van, csere szükséges

Megoldás:

- cseréljük ki a fűnyíró kést, majd erősítsük meg a késcserét a „Szerviz” menüben (⇒ 16.4)

Üzenet:

2020 – Javaslat
Éves karbantartás szakszervizben

Lehetséges ok:

- A gép szervizelése javasolt

Megoldás:

- Az éves karbantartás végrehajtása javasolt STIHL szakszervizben

Üzenet:

2030 – Akkumulátor
Elérte a megengedett élettartamot

Lehetséges ok:

- Ki kell cserélni az akkumulátort

Megoldás:

- Cseréltesük ki akkumulátort
valamelyik STIHL szakszervizben

Hibaüzenet:

2031 – Töltési hiba
Ellenőrizzük a töltéscsatlakozót

Lehetséges ok:

- Nem indítható el a töltés

Megoldás:

- Ellenőrizzük és szükség esetén tisztítsuk meg a dokkoló állomás, valamint a robotfűnyíró töltéscsatlakozóit, ezt követően hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal

Hibaüzenet:

2032 – Akkumulátorhőmérséklet
Hőmérséklet-tartományon kívül

Lehetséges ok:

- töltésnél túl alacsony, illetve túl magas az akkumulátor belső hőmérséklete

Megoldás:

- hagyjuk felmelegedni, illetve lehűlni a robotfűnyíró, ügyeljünk az akkumulátor számára megengedett hőmérséklet-tartományra

Hibaüzenet:

2040 – Akkumulátorhőmérséklet
Hőmérséklet-tartományon kívül

Lehetséges ok:

- a nyírás indításakor túl alacsony, illetve túl magas az akkumulátor belső hőmérséklete

Megoldás:

- hagyjuk felmelegedni, illetve lehűlni a robotfűnyíró, ügyeljünk az akkumulátor számára megengedett hőmérséklet-tartományra (⇒ 6.4)

Hibaüzenet:

2050 – Nyír. terv beállítása
Hosszabbítsa meg az aktív időt

Lehetséges ok:

- lerövidítették/törölték az aktív időket, illetve meghosszabbították a nyírási időt – a mentett aktív idők nem elegendők a szükséges nyírási ciklusokhoz

Megoldás:

- hosszabbítsuk meg az aktív időket (⇒ 11.7), illetve csökkentsük le a nyírási időt (⇒ 11.8)

Hibaüzenet:

2060 – Nyírás vége
A jóváhagyáshoz: OK gomb

Lehetséges ok:

- A melléktérületen sikeresen befejeződött a nyírás

Megoldás:

- Helyezzük a robotfűnyíró a nyírási területre, és dokkoljuk az akkumulátor töltése érdekében (⇒ 15.7)

Üzenet:

2070 – GPS-jel
Szegélyen nincs vétel

Lehetséges ok:

- A nyírási terület teljes szegélye rádióárnyékban van

Megoldás:

- Ismételjük meg a szegélybejárást (⇒ 11.14)
- Vegyük fel a kapcsolatot valamelyik STIHL szakszervizzel a részletes diagnosztika érdekében

Hibaüzenet:

2071 – GPS-jel
Nincs vétel az 1. indulási pontnál

Lehetséges ok:

- Az 1. indulási pont rádióárnyékban van

Megoldás:

- Változtassuk meg az 1. indulási pont helyét (⇒ 11.15)

Hibaüzenet:

2072 – GPS-jel
Nincs vétel a 2. indulási pontnál

Lehetséges ok:

- A 2. indulási pont rádióárnyékban van

Megoldás:

- Változtassuk meg a 2. indulási pont helyét (⇒ 11.15)

Hibaüzenet:

2073 – GPS-jel

Nincs vétel a 3. indulási pontnál

Lehetséges ok:

- A 3. indulási pont rádióárnyékban van

Megoldás:

- Változtassuk meg a 3. indulási pont helyét (⇒ 11.15)
-

Hibaüzenet:

2074 – GPS-jel

Nincs vétel a 4. indulási pontnál

Lehetséges ok:

- A 4. indulási pont rádióárnyékban van

Megoldás:

- Változtassuk meg a 4. indulási pont helyét (⇒ 11.15)
-

Hibaüzenet:

2075 – GPS-jel

Nincs vétel a kívánt zónában

Lehetséges ok:

- A kívánt zóna rádióárnyékban van

Megoldás:

- Definiáljuk újra a kívánt zónát (⇒ 10.)
-

Hibaüzenet:

2076 – GPS-jel

A kívánt zóna nem található

Lehetséges ok:

- A kívánt zóna nem található a szegélybejárás során

Megoldás:

- Definiáljuk újra a kívánt zónát.
Ügyeljünk arra, hogy a kívánt zóna és a határoló huzal ne fedjék egymást (⇒ 10.)

Hibaüzenet:

2077 – Kívánt zóna

Kívánt zóna a dokkterületen kívül van

Lehetséges ok:

- A kívánt zóna a mentett dokkterületen kívül van

Megoldás:

- Definiáljuk újra a kívánt zónát (⇒ 10.)
-

Üzenet:

2080 – Hálózat

Nincs GPRS-vétel

Lehetséges ok:

- Nem létesíthető GPRS-kapcsolat, a nyírási terület rádióárnyékban van

Megoldás:

- Vegyünk fel a kapcsolatot valamelyik STIHL szakszervizzel a részletes diagnosztika érdekében
-

Üzenet:

2090 – Rádiómodul

Vegyünk fel a kapcsolatot a szakszervizzel

Lehetséges ok:

- Kommunikációs hiba a rádiómodullal

Megoldás:

- Nincs teendő, szükség esetén automatikusan frissül a firmware
- Ha a probléma nem szűnik meg, vegyünk fel a kapcsolatot valamelyik STIHL szakszervizzel

Üzenet:

2095 – Rádiómodul

Vegyünk fel a kapcsolatot a szakszervizzel

Lehetséges ok:

- Kommunikációs hiba a GPS-antennával

Megoldás:

- Nincs teendő, szükség esetén automatikusan frissül a firmware
 - Ha a probléma nem szűnik meg, vegyünk fel a kapcsolatot valamelyik STIHL szakszervizzel
-

Hibaüzenet:

2100 – GPS-védelem

Dokkterület elhagyása

Gép zárolva

Lehetséges ok:

- A robotfűnyíró kivitték a dokkterületről

Megoldás:

- Vigyük vissza a robotfűnyíró a dokkterületre, és adjuk meg a PIN kódot (⇒ 5.10)
-

Hibaüzenet:

2110 – GPS-védelem

Új telepítési hely

Újratelepítés szűks.

Lehetséges ok:

- A robotfűnyíró más nyírási területen helyezték üzembe. A másik dokkoló állomás huzaljele már mentve van.

Megoldás:

- Végezzünk újratelepítést (⇒ 11.14)

Hibaüzenet:

2120 – Gyerekzár
Gyerekzár aktív

Lehetséges ok:

- az ütközésérzékelő többször egymás után jelzett,
- menet közben megemelték a robotfűnyírót

Megoldás:

- nincs teendő – amint az ütközésérzékelő nem jelez, legfeljebb 1 perc elteltével automatikusan eltűnik az üzenet,
- kapcsoljuk ki a gyerekzárát (⇒ 11.16)

Hibaüzenet:

4001 – Belső hiba
Hőmérséklet-tartományon kívül

Lehetséges ok:

- az akkumulátoron, illetve a gépen belüli hőmérséklet túl alacsony, illetve túl magas

Megoldás:

- hagyjuk felmelegedni, illetve lehűlni a robotfűnyírót, ügyeljünk az akkumulátor számára megengedett hőmérséklet-tartományra (⇒ 6.4)

Hibaüzenet:

4002 – Felbor.
lásd az „1000” számú hibaüzenetet

Hibaüzenet:

4003 – A burkolat felemelve
Ell. a burkolatot,
majd OK gomb

Lehetséges ok:

- felemelték a burkolatot

Megoldás:

- ellenőrizzük a burkolatot, és hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal

Hibaüzenet:

4004 – Belső hiba
A jóváhagyáshoz: OK gomb

Lehetséges ok:

- programhiba,
- áramkimaradás automatikus működés közben,
- a robotfűnyíró a nyírási területen kívül található

Megoldás:

- hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal,
- ellenőrizzük a dokkoló állomás áramellátását – működés közben a piros LED-nek folyamatosan világítania kell, ezt követően nyomjuk meg az OK gombot, (⇒ 13.1)
- helyezzük a robotfűnyírót a nyírási területre, majd nyomjuk meg az OK gombot

Hibaüzenet:

4005 – Belső hiba
lásd a „4004” számú hibaüzenetet

Hibaüzenet:

4006 – Belső hiba
lásd a „4004” számú hibaüzenetet

Hibaüzenet:

4008 – Belső hiba
lásd a „4004” számú hibaüzenetet

Hibaüzenet:

4027 – Megnyomták a STOP gombot
A jóváhagyáshoz: OK gomb

Lehetséges ok:

- megnyomták a STOP gombot

Megoldás:

- hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal

25. Hibakeresés

- ✂ Szükség esetén forduljon szakszervizhez, lehetőleg STIHL szakszervizhez.

Hiba:

a robotfűnyíró nem megfelelő időpontokban működik

Lehetséges ok:

- helytelen a dátum és a pontos idő beállítása,
- helytelen az aktív idők beállítása,
- illetéktelen személy helyezte üzembe a gépet

Megoldás:

- állítsuk be a pontos időt és a dátumot (⇒ 11.11),
- állítsuk be az aktív időket (⇒ 11.6),
- állítsuk be a „Közepes” vagy a „Magas” biztonsági fokozatot (⇒ 11.16)

Hiba:

a robotfűnyíró nem működik az aktív idő alatt

Lehetséges ok:

- az akkumulátor töltődik,
- az automatika ki van kapcsolva,
- az aktív idő le van tiltva,
- a gép esőt érzékel,
- a gép elérte a heti nyírási időt, az adott héten nincs szükség újabb nyírási ciklusra,
- aktív üzenet van a gépen,
- a vezérlőkonzol nincs megfelelően behelyezve,
- a dokkoló állomás nem csatlakozik az elektromos hálózathoz,
- a hőmérséklet a gép számára megengedett tartományon kívül van,
- áramkimaradás történt

Megoldás:

- hagyjuk feltöltődni akkumulátort (⇒ 15.8),
- kapcsoljuk be az automatikát (⇒ 11.5),
- engedélyezzük az aktív időt (⇒ 11.7),
- állítsuk be az esőérzékelőt (⇒ 11.12),
- nincs szükség további teendőre, a gép automatikusan osztja szét a nyírási ciklusokat a hét napjaira – szükség esetén indítunk el a nyírást a „Nyírási indítása” paranccsal (⇒ 11.5),
- hárítsuk el a megjelenített üzemzavart, majd hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal (⇒ 24.),
- helyezzük vissza a vezérlőkonzolt (⇒ 15.2),
- ellenőrizzük a dokkoló állomás áramellátását (⇒ 9.9),
- hagyjuk felmelegedni, illetve lehűlni a robotfűnyírót – a robotfűnyíró normál hőmérséklet-tartománya: +5 °C – +40 °C. Részletes információkkal a szakkereskedők szolgálnak. ✖

- ellenőrizzük az áramellátást. Amennyiben a robotfűnyíró a rendszeres ellenőrzést követően ismét huzaljelet észlel, folytatja a megszakított nyírási ciklust. Emiatt több percig is tarthat, amíg az áramkimaradást követően a nyírási automatikusan folytatódik. Minél hosszabb az áramkimaradás, annál több idő telik el az egyes ellenőrzések között.

Hiba:

a robotfűnyíró nem nyír a „Nyírási indítása”, illetve a „Nyírási késleltetett indítása” parancsok kiadása után

Lehetséges ok:

- alacsony akkumulátortöltöttség,
- a gép esőt érzékel,
- a vezérlőkonzol nincs megfelelően behelyezve,
- aktív üzenet van a gépen,
- bekapcsolták a visszahívási funkciót a dokkoló állomáson.

Megoldás:

- töltjük fel az akkumulátort (⇒ 15.8),
- állítsuk be az esőérzékelőt (⇒ 11.12),
- helyezzük be a vezérlőkonzolt (⇒ 15.2),
- hárítsuk el a megjelenített üzemzavart, majd hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal (⇒ 24.),
- kapcsoljuk ki a visszahívást, illetve a dokkolás után adjuk ki ismét a parancsot.

Hiba:

a robotfűnyíró nem működik, és nem jelenik meg semmi a kijelzőn

Lehetséges ok:

- a gép készenléti üzemmódban van,

- meghibásodott az akkumulátor

Megoldás:

- nyomjuk meg valamelyik gombot a készenléti üzemmódból történő kilépéshez – megjelenik az állapotkijelzés (⇒ 11.2),
- cseréljük ki akkumulátort (✖)

Hiba:

a robotfűnyíró hangos és rezeg

Lehetséges ok:

- megsérült a fűnyíró kés
- erősen beszennyeződött a nyírószerkezet

Megoldás:

- cseréljük ki a fűnyíró kést – távolítsuk el az akadályokat a füves területről (⇒ 16.4), (✖)
- tisztítsuk meg a nyírószerkezetet (⇒ 16.2)

Hiba:

nem megfelelő mulcsozási, illetve nyírási eredmény

Lehetséges ok:

- a fű magassága túl nagy a vágási magassághoz,
- a fű nagyon nedves,
- tompa vagy kopott a fűnyíró kés,
- nem elegendő az aktív idő, túl rövid a nyírási idő,
- hibásan van beállítva a nyírási terület mérete,
- nagyon magas a fű a nyírási területen,
- hosszú esős időszak

Megoldás:

- állítsuk be a vágási magasságot (⇒ 9.6),
- állítsuk be az esőérzékelőt (⇒ 11.12), csúsztassuk el az aktív időt (⇒ 11.7),
- cseréljük ki a fűnyíró kést (⇒ 16.4), (✖)

- hosszabbítsuk meg, illetve bővítsük ki az aktív időket (⇒ 11.7), hosszabbítsuk meg a nyírási időt (⇒ 11.8),
- hozzunk létre új nyírási tervet (⇒ 11.8),
- a szép nyírási eredmény eléréséhez a füves terület méretétől függően akár 2 hétre is szüksége lehet a robotfűnyírónak,
- engedélyezzük az esőben történő nyírást (⇒ 11.12), hosszabbítsuk meg az aktív időket (⇒ 11.7)

Hiba:

idegen nyelvű kijelzés

Lehetséges ok:

- megváltozott a nyelvbeállítás

Megoldás:

- állítsuk be a nyelvet (⇒ 11.11)

Hiba:

a nyírási területen barna (földes) részek keletkeznek

Lehetséges ok:

- a nyírási idő túl hosszú a nyírási területhez,
- túl szűk sugár mentén fektették le a határoló huzalt,
- hibásan van beállítva a nyírási terület mérete

Megoldás:

- csökkentsük a nyírási időt (⇒ 11.8),
- javítsuk ki a határoló huzal lefektetési vonalát (⇒ 9.10),
- hozzunk létre új nyírási tervet (⇒ 11.8)

Hiba:

a nyírási ciklusok a szokásosnál jelentősen rövidebbek

Lehetséges ok:

- a fű nagyon magas vagy túl nedves,
- erősen beszennyeződött a gép (nyírószerkezet, hajtott kerek),
- az akkumulátor elérte az élettartamát

Megoldás:

- állítsuk be a vágási magasságot (⇒ 9.6), állítsuk be az esőérzékelőt (⇒ 11.12), csúsztassuk el az aktív időt (⇒ 11.7),
- tisztítsuk meg a gépet (⇒ 16.2),
- cseréljük ki az akkumulátort – vegyük figyelembe a kijelzőn megjelenő erre vonatkozó javaslatot (✖) (⇒ 24.)

Hiba:

a robotfűnyíró dokkolódott, de az akkumulátor nem töltődik

Lehetséges ok:

- nem szükséges feltölteni az akkumulátort,
- a dokkoló állomás nem csatlakozik az elektromos hálózathoz,
- hibás dokkolás,
- korrodálódott töltéscsatlakozók

Megoldás:

- nincs teendő – a gép automatikusan elkezdni tölteni az akkumulátort, amint a feszültség egy bizonyos szint alá csökken,
- ellenőrizzük a dokkoló állomás áramellátását (⇒ 9.9),
- helyezzük a robotfűnyírót a nyírási területre, majd küldjük vissza dokkoló állomáshoz (⇒ 11.5), közben ellenőrizzük a megfelelő dokkolást – szükség esetén korrigáljuk dokkoló állomás helyét (⇒ 9.1),

- cseréljük ki a töltéscsatlakozókat (✖)

Hiba:

nem működik a dokkolás

Lehetséges ok:

- egyenetlenségek a dokkoló állomás bejáratí területénél,
- beszennyeződött hajtott kerek, illetve alaplemez,
- a határoló huzal helytelen lefektetése a dokkoló állomás környékén,
- a határoló huzal végeit nem rövidítették meg

Megoldás:

- szüntessük meg a dokkoló állomás bejáratí területénél lévő egyenetlenségeket (⇒ 9.1),
- tisztítsuk meg a hajtott kerekeket és a dokkoló állomás alaplemezét (⇒ 16.2),
- fektessük le újból a határoló huzalt, ügyeljünk a megfelelő elhelyezésre a dokkoló állomás környékén (⇒ 9.10),
- a leírtak szerint rövidítsük meg a határoló huzalt, és huzaltartalék nélkül fektessük le, ne tekerjük fel a túlnyúló végeket (⇒ 9.11)

Hiba:

a robotfűnyíró elmegy a dokkoló állomás mellett, vagy ferdén dokkol

Lehetséges ok:

- környezeti hatások zavarják a huzaljelet,
- a határoló huzal helytelenül van lefektetve a dokkoló állomás környékén.

Megoldás:

- párosítsuk újra a robotfűnyírót és a dokkoló állomást, ügyeljünk arra, hogy a robotfűnyíró párosítás közben egyenesen álljon a dokkoló állomáshoz képest (⇒ 11.16),

- fektessük le újból a határoló huzalt, ügyeljünk a megfelelő elhelyezésre a dokkoló állomás környékén (⇒ 9.10), ellenőrizzük, hogy megfelelően csatlakozik-e a határoló huzal a dokkoló állomáshoz (⇒ 9.11).

Hiba:

A robotfűnyíró áthaladt a határoló huzalon

Lehetséges ok:

- Helytelenül fektettük le a határoló huzalt, nem megfelelőek a távolságok
- Túl nagy a nyírási terület lejtése
- Külső jelek zavarják a robotfűnyíró vételét

Megoldás:

- Ellenőrizzük a határoló huzal elhelyezését (⇒ 11.14), valamint az iMow Ruler vonalzó segítségével a távolságokat (⇒ 12.5)
- Ellenőrizzük a határoló huzal elhelyezését, zárjuk ki a túl nagy meredekségű területeket (⇒ 11.14)
- Forduljunk valamelyik STIHL szakszervizhez (✖)

Hiba:

a robotfűnyíró túl gyakran megakad

Lehetséges ok:

- a vágási magasság túl alacsony,
- beszennyeződtek a hajtott kerekek,
- mélyedések, akadályok találhatók a nyírási területen

Megoldás:

- növeljük a vágási magasságot (⇒ 9.6),
- tisztítsuk meg a hajtott kerekeket (⇒ 16.2),
- töltsük fel a nyírási területen lévő mélyedéseket, az akadályok (pl. kilógó gyökereket) körül alakítsunk ki elzárt területeket, távolítsuk el az akadályokat (⇒ 9.10)

Hiba:

az ütközésérzékelő nem jelez, amikor a robotfűnyíró akadálnak ütközik

Lehetséges ok:

- alacsony (10cm-nél alacsonyabb) akadály,
- az akadály el tud mozdulni a talajon – pl. avar vagy teniszlabda.

Megoldás:

- távolítsuk el az akadályt, vagy alakítsunk ki elzárt területet az akadály körül (⇒ 12.9),
- távolítsuk el az akadályt.

Hiba:

A gép nyomai megmaradnak a nyírási terület szélén

Lehetséges ok:

- túl gyakori szegélynyírást,
- indulási pontként történő használat,
- az akkumulátor kezd elhasználdni, és nagyon gyakran kell tölteni,
- kikapcsolt állapotban van az eltolt visszatérési funkció (összekötő).

Megoldás:

- kapcsoljuk ki, vagy csökkentjük heti egy alkalomra a szegélynyírást (⇒ 11.14),
- az adott nyírási területen az összes nyírási ciklust a dokkoló állomástól indítsunk (⇒ 11.15),
- cseréljük ki az akkumulátort – vegyük figyelembe a kijelzőn megjelenő erre vonatkozó javaslatot (✖) (⇒ 24.),
- kapcsoljuk be az eltolt visszatérést (összekötő). (⇒ 11.14)

Hiba:

Lenyíratlan fű marad a nyírási terület szélén

Lehetséges ok:

- Ki van kapcsolva a szegélynyírást
- Pontatlanul fektették le a határoló huzalt
- A fűnyíró kés nem éri el a fűvet

Megoldás:

- Hetente egyszer vagy kétszer végeztessünk szegélynyírást (⇒ 11.5)
- Ellenőrizzük a határoló huzal elhelyezését (⇒ 11.14), valamint az iMow Ruler vonalzó segítségével a távolságokat (⇒ 12.5)
- Rendszeresen nyírjuk le a lenyíratlan területeket megfelelő fűszegélynyíróval

Hiba:

Nincs huzaljel

Lehetséges ok:

- ki van kapcsolva a dokkoló állomás – nem világítanak a LED-ek,
- a dokkoló állomás nem csatlakozik az elektromos hálózathoz – nem világítanak a LED-ek,
- a határoló huzal nincs a dokkoló állomáshoz csatlakoztatva – a piros LED villog (⇒ 13.1),
- megszakadt a határoló huzal – a piros LED villog (⇒ 13.1),
- nincs párosítva a robotfűnyíró és a dokkoló állomás,
- meghibásodott az elektronika – a LED SOS-jelet villog (⇒ 13.1).

Megoldás:

- kapcsoljuk be a dokkoló állomást (⇒ 13.1),
- ellenőrizzük a dokkoló állomás áramellátását (⇒ 9.9),

- csatlakoztassuk a határoló huzalt a dokkoló állomáshoz (⇒ 9.11),
- keressük meg a huzalszakadást (⇒ 16.7), és javítsuk ki a határoló huzalt a huzalösszekötők segítségével (⇒ 12.16),
- párosítsuk a robotfűnyíró és a dokkoló állomást (⇒ 11.16),
- vegyük fel a kapcsolatot valamelyik szakszervizzel (✖).

Hiba:

a dokkoló állomáson lévő LED SOS-jelet villog

Lehetséges ok:

- a határoló huzal rövidebb a minimális hosszúságnál,
- meghibásodott az elektronika.

Megoldás:

- telepítsük a tartozékot (**AKM 100**) (✖),
- vegyük fel a kapcsolatot a szakszervizzel (✖).

Hiba:

A robotfűnyíró nem érzékeli a GPS-jelet

Lehetséges ok:

- már létrejött a műholdas kapcsolat
- 3 vagy kevesebb műhold van a hatókörben
- a gép rádióárnyékban van

Megoldás:

- nincs teendő, a kapcsolat kiépítése néhány percre tart
- alljunk ki az árnyékoló akadályok (pl. fák, elötetők) alól, vagy távolítsuk el az akadályokat

Hiba:

A robotfűnyíró nem tud mobiltelefonos kapcsolatot létesíteni

Lehetséges ok:

- A nyírási terület rádióárnyékban van
- A rádiómodul nincs bekapcsolva

Megoldás:

- Kapcsoltassuk be a rádiómodult valamelyik STIHL szaktereskedőnél (✖)

Hiba:

A robotfűnyíró nem érhető el az alkalmazáson keresztül

Lehetséges ok:

- a rádiómodul kikapcsolt állapotban van,
- a robotfűnyíró készenléti üzemmódban van,
- nincs internetkapcsolat,
- nem megfelelő e-mail címet rendeltek hozzá a robotfűnyíróhoz.

Megoldás:

- a rádiómodul a párosítás közben kikapcsol, majd újból bekapcsol, ezt követően a robotfűnyíró ismét elérhetővé válik,
- kapcsoljuk be a robotfűnyíró és valamelyik gomb megnyomásával, és állítsuk be a „GPRS” energiamódot (⇒ 11.11),
- csatlakoztassuk az internethez azt az eszközt, amelyre az alkalmazást telepítettük,
- javítsuk ki az e-mail címet (⇒ 10.).

26. Szervizelési időpontok

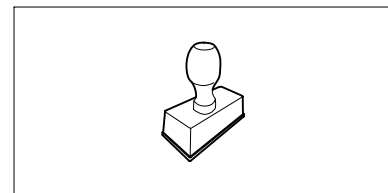
26.1 Az átadás igazolása

Modell: _____

Sorozatszám:

--	--	--	--	--	--	--	--

Dátum: ____



Következő szervizidőpont

Dátum: ____

26.2 A szervizelés igazolása



Kérjük, karbantartási munkák esetén adja át a jelen használati utasítást a STIHL szakszerviznek. A szakszerviz a használati utasításban található előnyomtatott helyeken igazolja a szervizelés elvégzését.

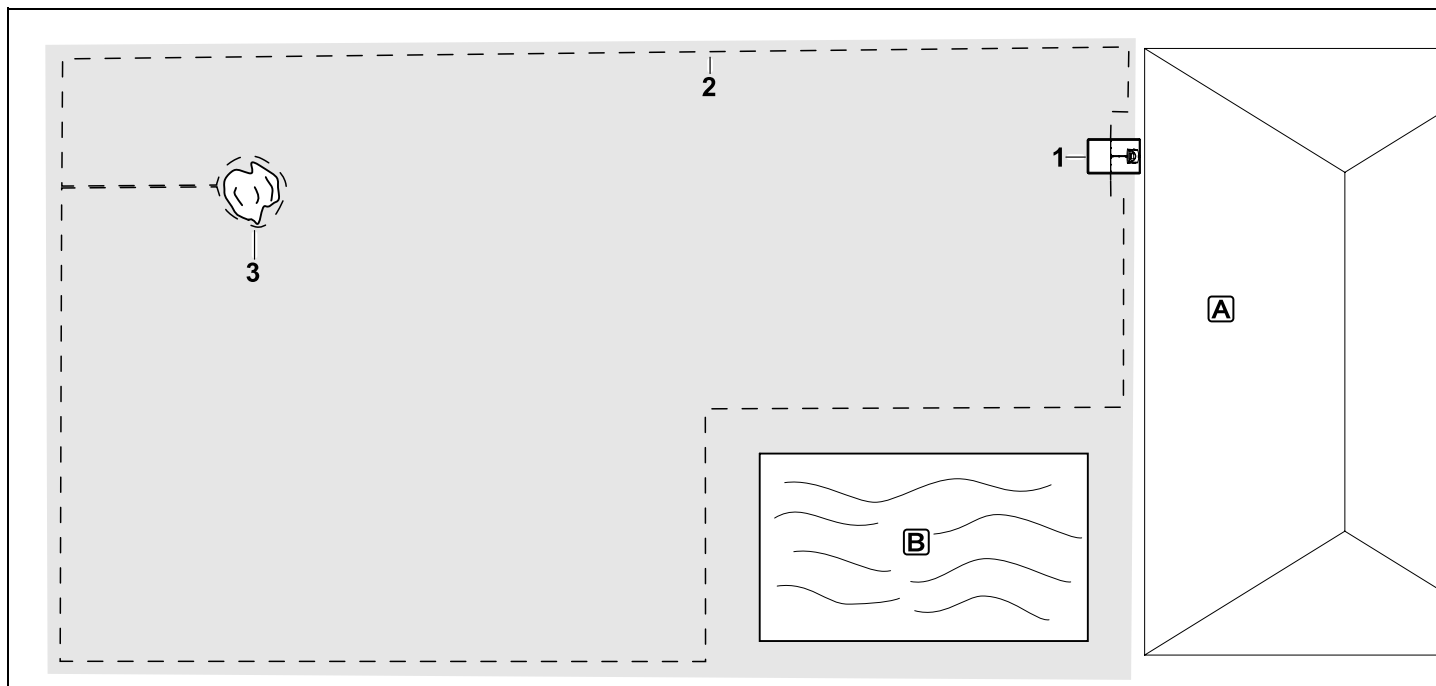


Az elvégzett szervizelés időpontja



A következő szervizelés időpontja

27. Telepítési példák



Négyszögletes nyírási terület egyetlen fával és úszómedencével

Dokkoló állomás:

Közvetlenül a háznál (A) lévő telepítési helytel (1).

Elzárt terület:

A különálló fa (3) körül kialakítva, a szegélyre merőleges összekötő szakasszal.

Úszómedence:

Biztonsági okokból (előírt huzaltávolság) a határoló huzalt (2) a medence (B) körül fektetjük le.

Huzaltávolságok: (⇒ 12.5)

Távolság a szegélytől: **33 cm**

Távolság a ± 1 cm-nél kisebb

szintkülönbségű, áthaladást nem

korlátozó területtől (pl. gyalogút): **0 cm**

Távolság a fa körül: **33 cm**

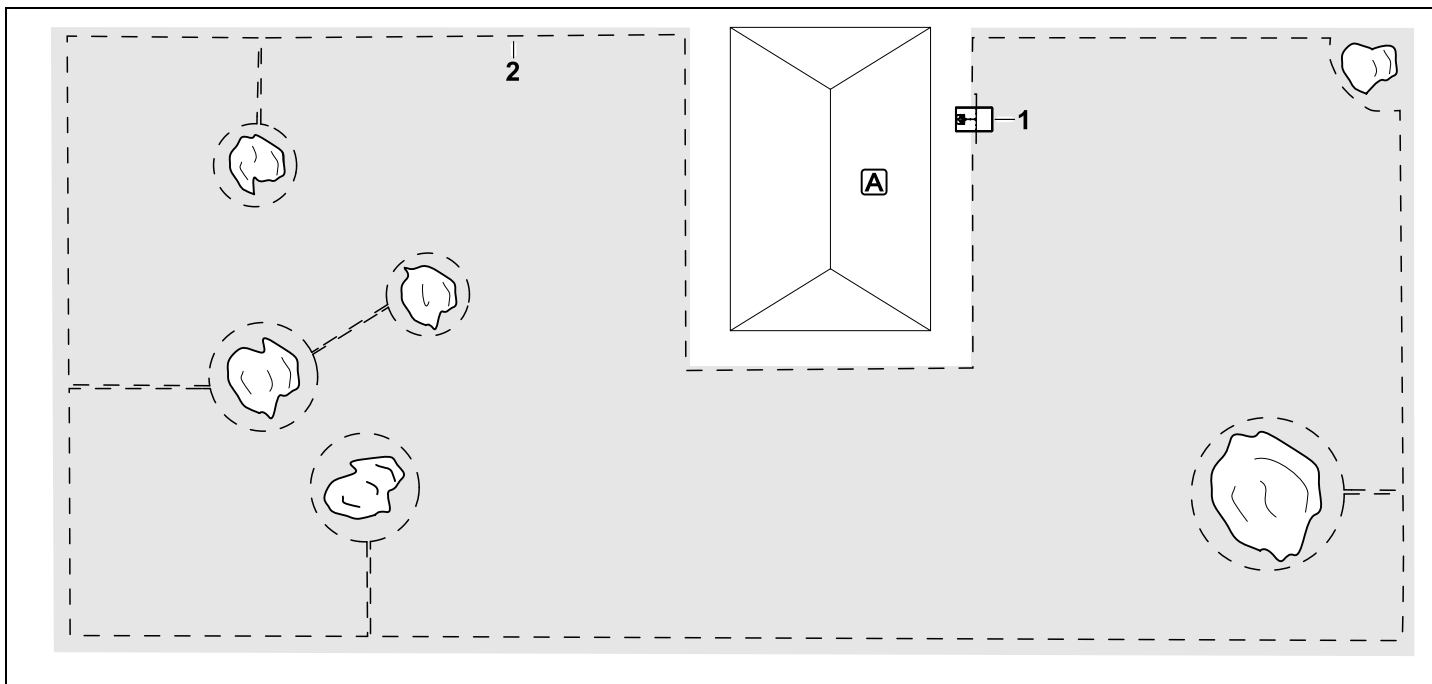
Távolság a vízfelülettől: **100 cm**

Programozás:

A nyírási terület méretének megadását követően további beállítás nem szükséges.

Különlegességek:

Az úszómedence körül rendszeresen nyírjuk le a lenyíratlan területeket kézzel, illetve megfelelő fűszegélynyíróval.



U alakú nyírási terület több különálló fával

Dokkoló állomás:

Közvetlenül a háznál (A) lévő telepítési hellyel (1).

Elzárt területek:

A különálló fák körül kialakítva, mindegyiknél a szegélyre (2) merőleges összekötő szakaszok, a két elzárt területet összekötő szakasz kapcsolja össze.

Huzaltávolságok: (⇒ 12.5)

Távolság a szegélytől: **33 cm**

Távolság a ± 1 cm-nél kisebb szintkülönbségű, áthaladást nem korlátozó területtől (pl. gyalogút): **0 cm**

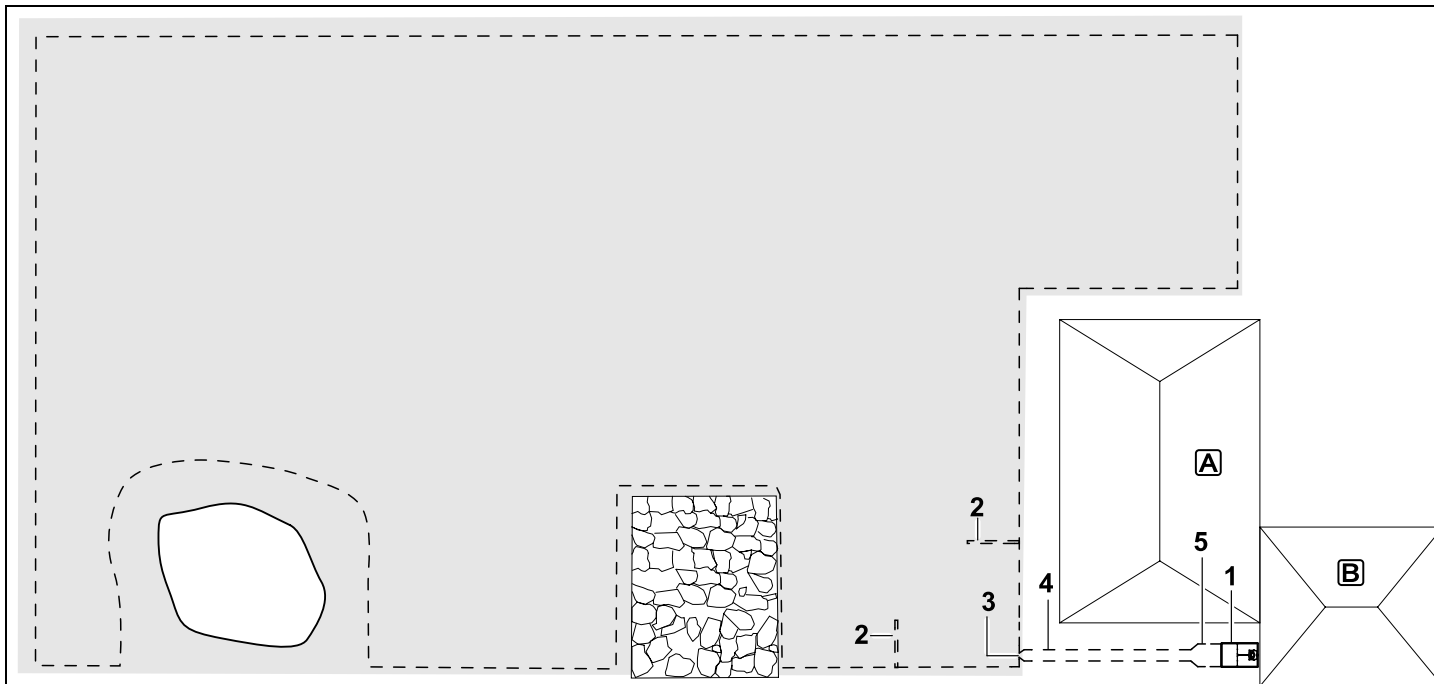
Távolság a fák körül: **33 cm**

Programozás:

A nyírási terület méretének megadását követően további beállítás nem szükséges.

Különlegességek:

Fa a nyírási terület sarkában – a kikerült fa mögötti területet rendszeresen nyírjuk le megfelelő fűszegélynyíróval, vagy hagyjuk meg magasabb fűvel borított területnek.



Nyírási terület külső elhelyezésű dokkoló állomással (1)

Dokkoló állomás:

A telepítési hely (1) közvetlenül a garáznál (B), a ház (A) mögött.

Huzaltávolságok: (⇒ 12.5)

Távolság a szegélytől: **33 cm**

Távolság a ± 1 cm-nél kisebb szintkülönbségű, áthaladást nem korlátozó szomszédos területtől (pl. burkolt terület): **0 cm**

Távolság a vízfelülettől: **100 cm**

Keresőhurkok:

Két keresőhurkot (2) kell kialakítani az eltolt visszatérési funkció használatához. (⇒ 11.14)

Minimális távolság a folyosó bejáratától:

2 m

Ügyelni kell a sarkoktól mért minimális távolság betartására. (⇒ 12.12)

Programozás:

Meg kell adni a nyírási terület méretét, és rögzítsünk legalább egy indulási pontot a dokkoló állomáshoz tartozó folyosón kívül. (⇒ 11.15)

Különlegességek:

Folyosót (4) kell kialakítani tölcészerű bejáratral (3). (⇒ 12.11)

Huzaltávolság: 27 cm

A folyosó (4) külső elhelyezésű dokkoló állomáshoz (1) vezet. Egy méterrel a dokkoló állomás előtt a folyosón belüli huzaltávolságot meg kell növelni akkorára, mint az alaplemez szélessége (5).

(⇒ 9.10)

Ügyeljünk a folyosón belüli és a dokkoló állomás melletti helyigényre.

Pļaušanas ilgums	132	Smalcināšana	148	Ierīces pacelšana vai nešana	161
Informācija	132	Darbības laiki	149	Ierīces nostiprināšana	161
Iestatījumi	133	Pļaušanas ilgums	149	ES atbilstības deklarācija	161
iMow zāles pļāvējs — ierīces iestatījumi	133	Māju zona (RMI 632 C, RMI 632 PC)	149	Pļaujmašīna—robots, automātisks un darbināms ar akumulatoru (RMI) ar bāzes staciju (ADO)	161
Lietus sensora iestatīšana	134	Manuāla pļaušana	149	Tehniskie parametri	162
Statusa rādījuma iestatīšana	134	Ierīces sagatavošana darbam	149	Ziņojumi	163
Uzstādīšana	135	Sagatavošana	149	Darbības traucējummeklēšana	170
Sākuma punktu iestatīšana	136	Vadības konsoles noņemšana un ievietošana	150	Apkopes grafiks	173
Drošība	136	Programmēšanas pielāgošana	150	Nodošanas apstiprinājums	173
Apkope	138	Pļaušana automātiskajā režīmā	151	Apkopes apstiprinājums	173
Ierobežojošā lenta	138	Pļaušana neatkarīgi no darbības laikiem	151	Uzstādīšanas piemēri	174
Ierobežojošās lentas izvietošanas plānošana	138	Manuāla pļaušana	152		
Pļaujamās platības skices izveidošana	139	Pļaujmašīnas—robota pievienošanās bāzes stacijai	152		
Ierobežojošās lentas izvietošana	139	Akumulatora uzlāde	152		
Ierobežojošās lentas pievienošana	140	Apkope	153		
Stieples atstarpes — iMow Ruler izmantošana	140	Apkopes plāns	153		
Asi stūri	141	Ierīces tīrīšana	154		
Šauras vietas	141	Pļaušanas naža nodiluma robežas pārbaude	154		
Savienojuma posmu uzstādīšana	142	Pļaušanas naža izņemšana un ievietošana	155		
Bloķētas platības	142	Pļaušanas naža asināšana	156		
Papildu platības	143	Piedziņas plāksnes izņemšana un uzstādīšana	156		
Celiņi	143	Stieples lūzuma meklēšana	156		
Meklēšanas cilpas aizkavētai braukšanai mājās	145	Glabāšana un dīkstāve ziemā	157		
Precīza malu pļaušana	146	Bāzes stacijas demontāža	158		
Slīpumi pļaujamajā platībā	146	Parastās rezerves daļas	159		
Uzstādiet stieples rezerves	146	Piederumi	159		
Stieplu savienotāja izmantošana	147	Nodiluma samazināšana un bojājumu novēršana	159		
Šauri malu attālumi	147	Vides aizsardzība	160		
Dokstacija	148	Akumulatora izņemšana	160		
Bāzes stacijas vadības elementi	148	Transportēšana	160		
Norādījumi par pļaušanu	148				
Vispārēja informācija	148				

2. Par šo lietošanas pamācību

2.1 Vispārīga informācija

Šī lietošanas pamācība ir ražotāja **oriģinālā lietošanas pamācība** saskaņā ar EK Direktīvu 2006/42/EC.

STIHL nepārtraukti pilnveido piedāvātos produktus. Tāpēc mēs saglabājam tiesības veikt piegādes komplekta izmaiņas, kas attiecas uz produkta formu, tehniku un aprīkojumu. Tādējādi nevar izvirzīt nekādas prasības, atsaucoties uz šajā brošūrā minētajiem datiem un attēliem.

Šajā lietošanas pamācībā ir aprakstīti iespējamie modeļi, kuri nav pieejami visās valstīs.

Šī lietošanas pamācība ir aizsargāta ar autortiesībām. Visas tiesības ir aizsargātas, it īpaši tiesības uz pavairošanu, tulkošanu un apstrādi elektroniskās sistēmās.

2.2 Valstu varianti

Atkarībā no piegādes valsts STIHL komplektācijā ietver ierīces ar dažādiem spraudņiem un slēdžiem.

Attēlos ir parādītas ierīces ar Euro spraudni; ierīces ar cita veida spraudņiem tīklam tiek pievienotas līdzīgi.

2.3 Norādījumi lietošanas pamācības lasīšanai

Attēli un teksti raksturo noteiktus rīcības soļus.

Šajā lietošanas pamācībā ir paskaidrojumi visiem attēlu simboliem, kas atrodami uz ierīces.

Skatīšanās virziens

Lietošanas pamācībā norādītais skatīšanās virziens „**pa kreisi**” un „**pa labi**”:

lietotājs stāv aiz ierīces un skatās uz priekšu braukšanas virzienā.

Norādes uz nodaļām

Bultiņas norāda uz attiecīgajām nodaļām un apakšnodaļām, kur ir detalizētāks skaidrojums. Šajā piemērā ir norāde uz nodaļu: (⇒ 3.)

Teksta fragmentu marķējums

Aprakstītie norādījumi var būt apzīmēti vairākos veidos.

Rīcības soļi ar norādi lietotājam veikt kādu darbību:

- ar skrūvgriezi atskrūvējiet skrūvi (1), nospiediet rokturi (2)...

Vispārīgs uzskaitījums:

- produkta izmantošana sporta vai sacensību pasākumos.

Teksti ar papildu nozīmi

Lai īpaši izceltu teksta fragmentus ar papildu nozīmi, lietošanas pamācībā tiem pievienots kāds no simboliem.



Bīstami!

Iespējami negadījumi, var smagi savainoties. Jāveic konkrētas darbības vai jāizvairās no tām.



Brīdinājums!

Iespējams savainoties. Noteikts rīcības veids pasargā no iespējamās vai paredzamās savainojumu gūšanas.



Uzmanību!

Brīdina par viegliem savainojumiem vai materiāliem zaudējumiem, kuru rašanos var novērst, veicot konkrētas darbības.



Norādījums

Informācija par labāku ierīces izmantošanu un iespējami nepareizas lietošanas novēršanu.

Teksti ar attēlu atsauci:

dažus attēlus, kas ir nepieciešami, lai izmantotu ierīci, jūs atradīsiet lietošanas pamācības sākumā.

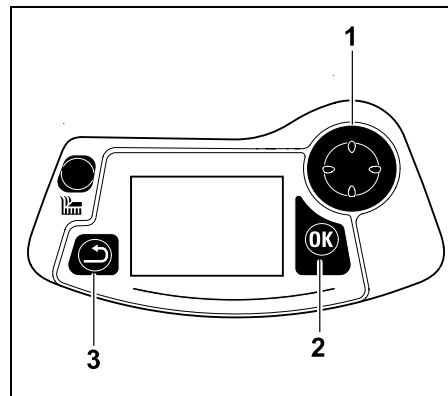
Kameras ikona tiek izmantota, lai savienotu attēlus uz attēla lapas šīs lietošanas pamācības attiecīgajā sadaļā.



Attēli ar teksta sadaļām:

rīcības soļus ar tiešu atsauci uz attēlu var atrast uzreiz pēc attēla ar atbilstošajiem pozīcijas numuriem.

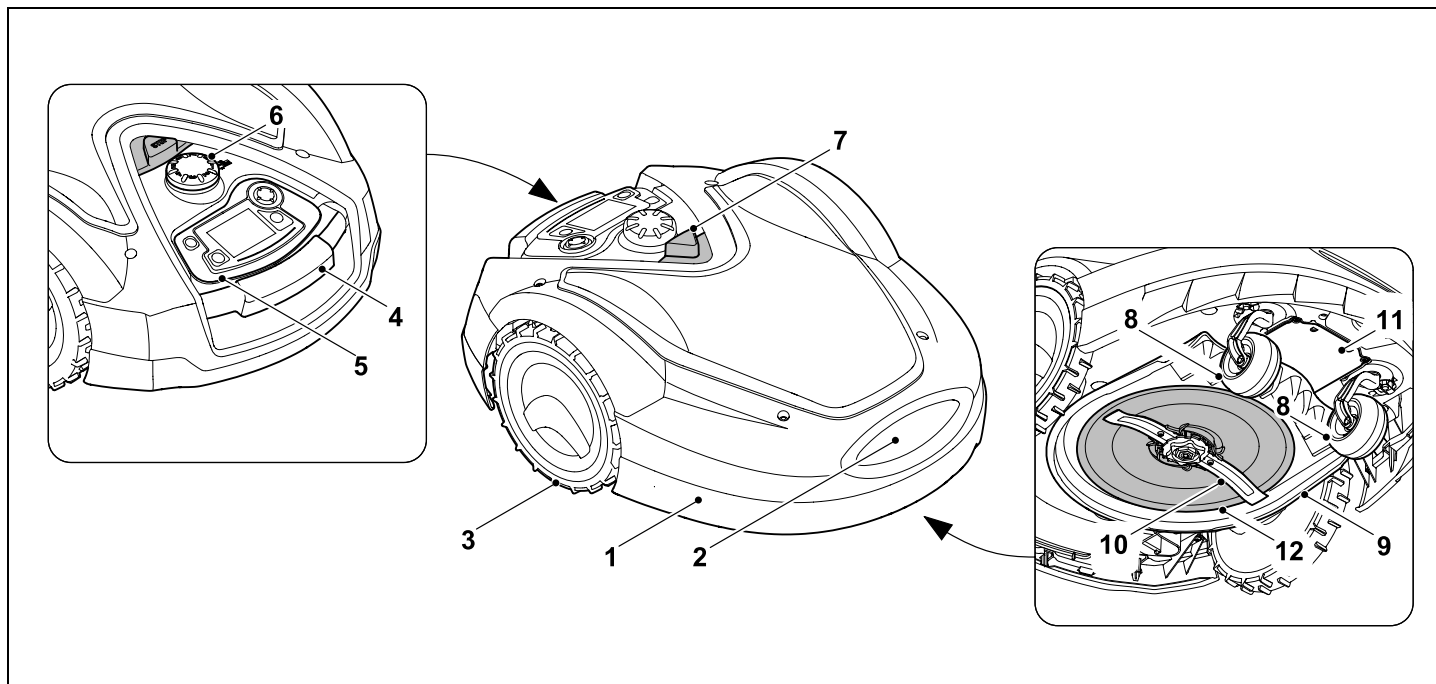
Piemērs:



Vadības ierīci (1) izmanto, lai pārvietotos izvēlnēs; nospiežot taustiņu OK (2), tiek apstiprināti iestatījumi un atvērtas izvēlnes. Izmantojot taustiņu Atpakaļ (3), izvēlnes var aizvērt.

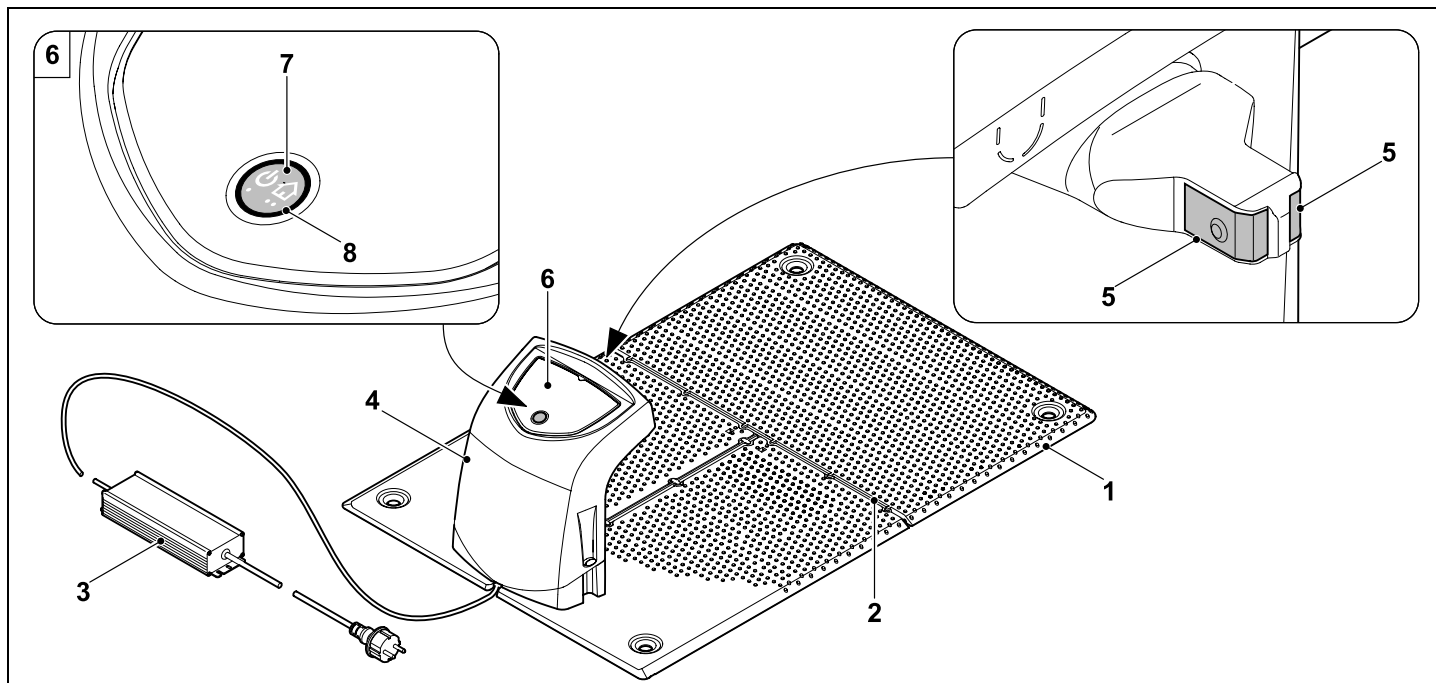
3. Ierīces apraksts

3.1 Pļaujmašīna–robots



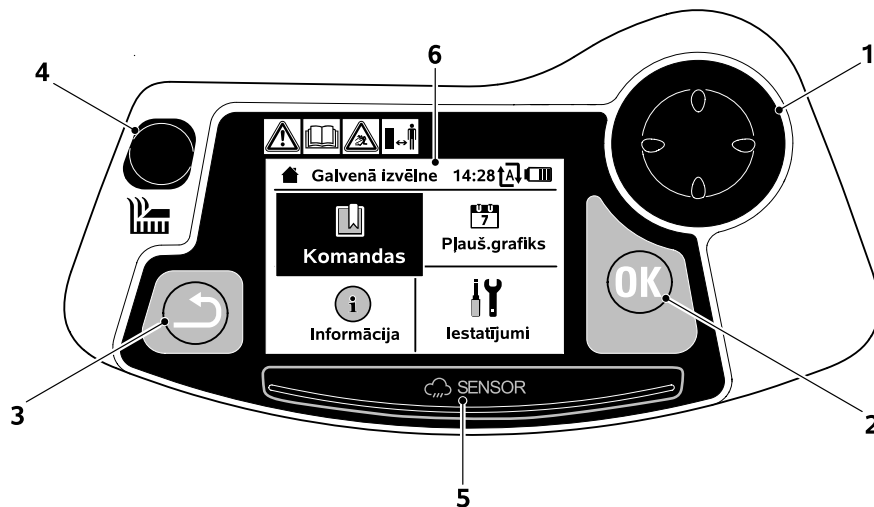
- | | | | |
|---|--|----|---|
| 1 | Mobili novietots pārsegs (⇒ 5.5), (⇒ 5.6) | 8 | Priekšējais ritenis |
| 2 | Uzlādes kontakti:
bāzes stacijas pieslēguma kontakti | 9 | Pļaušanas mehānisms |
| 3 | Aizmugurējais ritenis | 10 | No abām pusēm noasināts
pļaušanas nazis (⇒ 16.3) |
| 4 | Transportēšanas rokturis (⇒ 5.6) | 11 | Akumulatora nodalījums |
| 5 | Noņemama vadības konsole
(⇒ 3.3), (⇒ 15.2) | 12 | Piedziņas plāksne |
| 6 | Grozāmais rokturis pļaušanas
augstuma regulēšanai (⇒ 9.6) | | |
| 7 | Taustiņš STOP (⇒ 5.1) | | |

3.2 Bāzes stacija



- 1 Pamatplate
- 2 Kabeļu vadotnes ierobežojošās lentas ievietošanai (⇒ 9.11)
- 3 Barošanas bloks
- 4 Noņemamais vāks (⇒ 9.2)
- 5 Uzlādes kontakti:
pieslēguma kontakti pļaujmašīnai-robotam
- 6 Vadības panelis
ar taustiņu un gaismas diodi
(⇒ 13.1)
- 7 Taustiņš
- 8 LED indikators

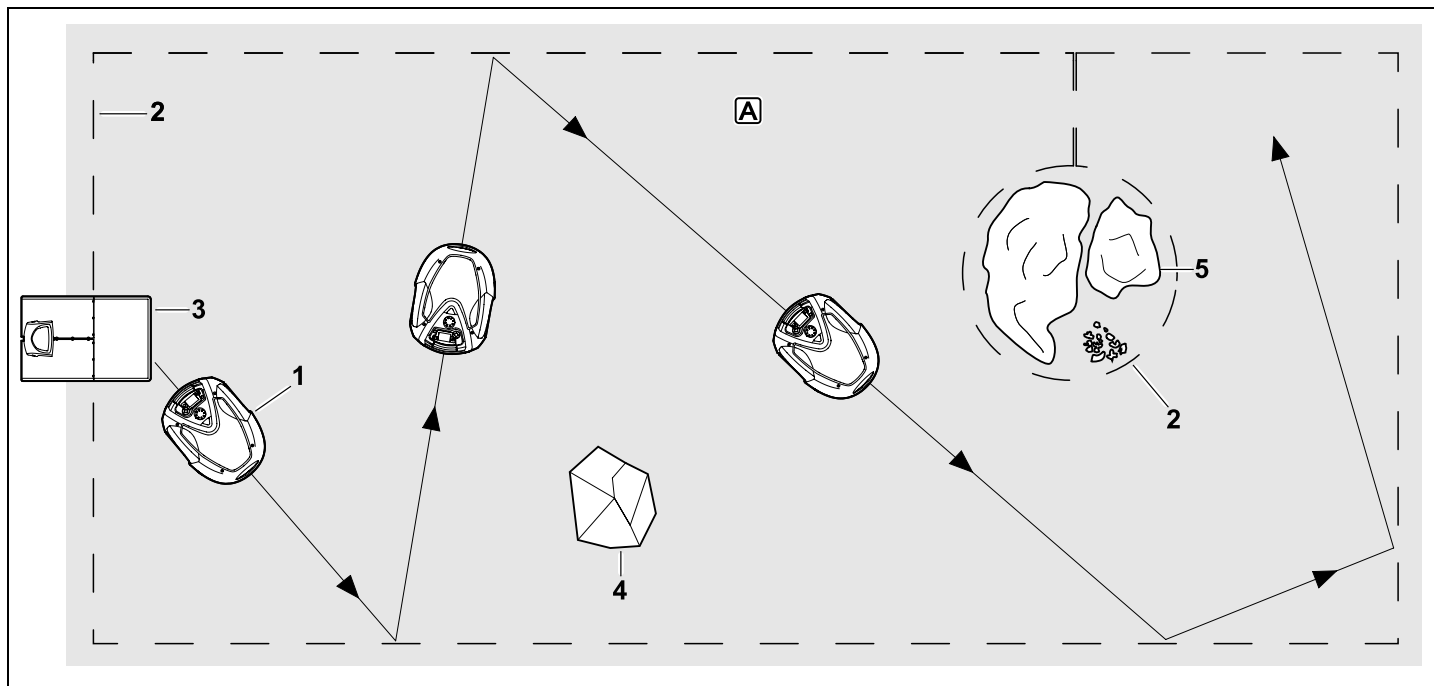
3.3 Vadības konsole



- 1 Vadības krustiņš:
Pļaujmašīnas—robota
stūrēšana (⇒ 15.6)
Pārvietošanās izvēlnēs (⇒ 11.1)
- 2 OK taustiņš:
Manuāla pļaušana (⇒ 15.6)
Pārvietošanās izvēlnēs (⇒ 11.1)
- 3 Taustiņā Atpakaļ:
Pārvietošanās izvēlnēs (⇒ 11.1)
- 4 Pļaušanas taustiņš:
Manuāla pļaušana (⇒ 15.6)
Pļaušana neatkarīgi no darbības
laikiem (⇒ 15.5)
- 5 Lietus sensors (⇒ 11.12)
- 6 Grafikas displejs

4. Kā plaujmašina–robots darbojas

4.1 Darbības princips



Plaujmašina–robots (1) ir paredzēta automātiskai zālāju apstrādei. Tā plauj zālāju nejauši atlasītās joslās.

Lai plaujmašina–robots atpazītu plaujamās platības **A** robežas, ap šo platību jāiekļāj ierobežojošā lenta (2). Caur to plūst stieples signāls, kuru ģenerē bāzes stacija (3).

Plaujmašina–robots ar trieciena sensora palīdzību droši nosaka nofiksētus šķēršļus (4) plaujamajā platībā. Platības (5), kurās plaujmašina–robots

nedrīkst pārvietoties, un šķēršļi, ar kuriem tā nedrīkst sadurties, jānorobežo ar ierobežojošo lentu no pārejās plaujamās platības.

Ar aktivizētu automātisko režīmu plaujmašina–robots darbības laikā **patstāvīgi atstāj** (⇒ 11.7) bāzes staciju un plauj zālāju. Lai uzlādētu akumulatoru, plaujmašina–robots patstāvīgi pārvietojas uz bāzes staciju. Plaušanas un uzlādes operāciju skaits un ilgums darbības laikos

tiek pielāgots automātiski. Tas garantē, ka vienmēr tiek sasniegts nepieciešamais iknedēļas plaušanas ilgums.

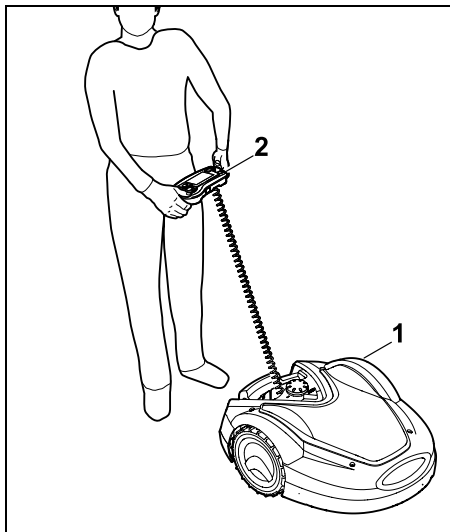
Ja ir izslēgts automātiskais režīms un plaušanas reizēm **neatkarīgi no darbības laikiem** plaušanas reizi var aktivizēt ar plaušanas taustiņu vai komandu „Sākt plaušanu” vai „Sākt plaušanu ar aizkavi”. (⇒ 11.5)



STIHL pļaujmašīnu—robotu var droši un bez traucējumiem darbināt citu pļaujmašīnu tiešā tuvumā. Attiecībā uz elektromagnētisko emisiju stieples signāls atbilst

standartam EGMF (Eiropas dārza ierīču ražotāju asociācija).

4.2 Manuāla pļaušana



Ar pļaujmašīnu—robotu (1) var pļaut zālienu tieši tāpat kā ar rokām darbināmo zālespļāvēju. Lai to darītu, noņemiet vadības konsoli (2), izvēlnē „Komandas” atlasiet iespēju „Rokas vadība”, aktivizējiet pļaušanas nazi un piedziņu un nostāieties pļaujmašīnas—robota aizmugurē. (⇒ 15.6)



Manuālās pļaušanas laikā trieciena sensors un malu norobežošana ir neaktīva.

5. Drošības ierīces

Ierīce ir aprīkota ar vairākām drošības funkcijām, lai nodrošinātu drošu ekspluatāciju un novērstu nepareizas lietošanas iespējas.



Savainošanās risks!

Ja kādā no drošības ierīcēm tiek konstatēts bojājums, ierīces ekspluatācija ir jāpārtrauc. Sazinieties ar specializēto izplatītāju; STIHL iesaka STIHL specializēto izplatītāju.

5.1 Taustiņš STOP

Ierīces darbība tiek nekavējoties pārtraukta, nospiežot sarkano taustiņu STOP pļaujmašīnas—robota augšpusē. Pļaušanas nazis apstājas dažu sekunžu laikā, displejā parādās ziņa „Nospiežs STOP taustiņš”. Kamēr ziņa ir aktīva, pļaujmašīnu—robotu nedrīkst darbināt un tā ir drošā stāvoklī. (⇒ 24.)

Ar **ieslēgtu automātiku** pēc ziņojuma apstiprināšanas, nospiežot taustiņu OK, tiek vaicāts, vai ir jāturpina automātiskais režīms.

Ja **Jā**, pļaujmašīna—robotas turpina apstrādāt pļaujamo platību saskaņā ar pļaušanas grafiku.

Ja **Nē**, pļaujmašīna—robotas apstājas pļaujamajā platībā un automātiskais režīms tiek izslēgts. (⇒ 11.5)



Turot nospiestu taustiņu STOP ilgāku laiku, papildus tiek aktivizēta ierīces bloķēšana. (⇒ 5.2)



5.2 Ierīces bloķēšana

Pļaujmašīna tiek bloķēta pirms apkopes un tīrīšanas, transportēšanas un pārbaudes darbu veikšanas.

Ar aktivizētu ierīces bloķēšanu pļaujmašīnu—robotu nevar darbināt.



Aktivizēt ierīces bloķēšanu:

- ilgi nospiediet **STOP taustiņu**,
- **Komandas** izvēlnē,
- **Drošības** izvēlnē.

Aktivizējiet ierīces bloķēšanu, izmantojot izvēlnes komandas:

- izvēlnē „Komandas” atlasiet „Bloķēt iMow” un apstipriniet ar taustiņu OK. (⇒ 11.5)

Aktivizējiet ierīces bloķēšanu, izmantojot izvēlni Drošība:

- izvēlnē „Iestatījumi” atveriet apakšizvēlni „Drošība”. (⇒ 11.16)
- atlasiet ierakstu „Bloķēt iMow” un nospiediet taustiņu OK.

Ierīces atbloķēšana:

- ja nepieciešams, „uzmodiniet” ierīci, nospiežot jebkuru taustiņu.
- atbloķējiet pļaujmašīnu—robotu, izmantojot attēloto taustiņu kombināciju. Lai to izdarītu, nospiediet **pļaušanas taustiņu** un **taustiņu OK** norādītajā secībā.



5.3 Aizsargvāki

Pļaujmašīna—robotas ir aprīkotas ar aizsargvākiem, lai novērstu nejaušu saskari ar pļaušanas nazi un nopļauto zāli. Īpaša nozīme ir pārsegam.

5.4 Darbināšana ar divām rokām

Pļaušanas nazi manuālajā pļaušanā var ieslēgt tikai, nospiežot un pieturot OK taustiņu ar labo īkšķi un pēc tam nospiežot pļaušanas taustiņu ar kreiso īkšķi. Vienreiz to aktivizējot, turpmāk jāspiež tikai pļaušanas taustiņš, lai turpinātu pļaušanu.



5.5 Trieciena devējs

Pļaujmašīna—robot ir aprīkota ar mobilo pārsegu, ko izmanto kā trieciena sensoru. Ierīce nekavējoties apstājas, ja automātiskajā režīmā saskaras ar stingru šķērslī, kuram ir noteikts minimālas augstums (10 cm) un kas ir stingri nostiprināts zemē. Pēc tam pļaujmašīna maina braukšanas virzienu un turpina pļaušanu. Ja trieciena devējs nostrādā pārāk bieži, papildus tiek apturēts pļaušanas nazis.



Trieciens pret šķērslī notiek ar noteiktu spēku. Tāpēc jutīgi šķēršļi vai viegli objekti, piemēram, mazāki puķu podi, var tikt apgāzti vai bojāti.

STIHL iesaka šķēršļus noņemt vai norobežot ar bloķētām platībām. (⇒ 12.9)

5.6 Pacelšanas aizsardzība

Ja pļaujmašīna—robot tiek pacelta aiz pārsega vai transportēšanas roktura, tā nekavējoties pārtrauc pļaušanu. Pļaušanas nazis apstājas dažu sekunžu laikā.

5.7 Slīpuma sensors

Ja ekspluatācijas laikā tiek pārsniegtas pļaujamaais slīpums, pļaujmašīna nekavējoties maina virzienu. Apgāšanās gadījumā tiek izslēgta piedziņa un naža motors.

5.8 Displeja apgaismojums

Darbības laikā tiek aktivizēts displeja apgaismojums. Pateicoties šai gaismai, pļaujmašīna—robot ir skaidri redzams pat tumsā.

5.9 Zādzībaizsardzība

Kamēr ir aktivizēta zādzībaizsardzība, ja pļaujmašīnu—robotu paceļ un vienas minūtes laikā netiek ievadīts PIN kods, atskan trauksmes signāls. (⇒ 11.16)

Pļaujmašīnu—robotu drīkst darbināt tikai ar piegādāto bāzes staciju. Papildu bāzes stacija ir jāsavieno pārī ar pļaujmašīnu—robotu. (⇒ 11.16)



STIHL iesaka iestatīt **drošības pakāpi** „Zema”, „Vidēja” vai „Augsta”. Tas garantē, ka nepiederošas personas nevar darbināt pļaujmašīnu—robotu ar citām bāzes stacijām, vai mainīt iestatījumus vai programmēšanu.

5.10 GPS aizsardzība

Modeļi **RMI 632 C**, **RMI 632 PC** ir aprīkoti ar GPS uztvērēju. Kad GPS aizsardzība ir aktivizēta, ierīces īpašnieks tiks informēts, ja ierīce tiek pārvietota ārpus māju zonas. Kā arī displejā tiks pieprasīts ievadīt PIN kodu. (⇒ 14.5)



Ieteikums:

Vienmēr ieslēgt GPS aizsardzību. (⇒ 11.16)

6. Jūsu drošībai

6.1 Vispārīga informācija



Strādājot ar šo ierīci, nelaimes gadījumu novēršanas nolūkos noteikti jāievēro šie priekšraksti.



Pirms pirmās nodošanas ekspluatācijā uzmanīgi izlasiet visu lietošanas pamācību. Glabāiet lietošanas pamācību, lai to varētu izmantot vēlāk.

Šie drošības pasākumi ir nepieciešami jūsu drošībai, tomēr to uzskaitījums nav pilnīgs. Vienmēr izmantojiet ierīci saprātīgi un atbildīgi. Atcerieties, ka ierīces lietotājs ir atbildīgs par negadījumiem, kas var notikt ar citām personām vai to īpašumu.

Termiņš „izmantošana” ietver visus darbus pie pļaujmašīnas—robot, bāzes stacijas un ierobežojošās lentas.

„Lietotājs” ir:

- persona, kas pārprogrammē pļaujmašīnu—robotu vai veic esošā programmējuma izmaiņas;
- persona, kas veic darbu pie pļaujmašīnas—robot;
- persona, kas iedarbina vai aktivizē ierīci;
- persona, kas uzstāda vai noņem ierobežojošo lentu vai bāzes staciju.

Arī **iMow lietotnes** izmantošana ir aprakstīta šīs lietošanas pamācības sadaļā „Lietošana”.

Izmantojiet ierīci, kad esat pietiekami atpūties un esat labā fiziskajā vai garīgajā stāvoklī. Ja jums ir veselības problēmas, konsultējieties ar ārstu, vai iespējams strādāt ar ierīci. Ar šo ierīci nedrīkst strādāt pēc alkohola, reakcijas spējas samazinošu medikamentu vai narkotiku lietošanas.

Izpētiet ierīces sastāvdaļas un ierīces lietošanu.

Ierīci atļauts izmantot tikai personām, kas izlasījušas lietošanas pamācību un iepazinušās ar ierīces lietošanu. Pirms ekspluatācijas uzsākšanas lietotājam jāsaņem profesionāla un praktiska apmācība. Lietotājam jāsaņem norādījumi no pārdevēja vai cita speciālista par ierīces drošu lietošanu.

Apmācības laikā lietotājam īpaši jāpaskaidro, ka darbam ar ierīci nepieciešama liela rūpība un koncentrēšanās.

Pat ja lietojat šo ierīci saskaņā ar norādījumiem, vienmēr pastāv risks.



Nosmakšanas risks!

Ja bērni spēlējas ar iesaiņojuma materiālu, pastāv nosmakšanas risks. Neglabājiet iesaiņojuma materiālu bērniem pieejamā vietā.

Ierīce var tikt nodota vai aizdota tikai personām, kurām ir pienācīgi pazīstams šis modelis un tā darbība. Lietošanas pamācība ir ierīces sastāvdaļa, un tā vienmēr jānodod kopā ar ierīci.

Bērniem un personām ar fiziskās, maņu vai garīgās attīstības traucējumiem vai personām, kurām nav pieredzes un zināšanu šādu ierīču lietošanā, vai personām, kuras nav izlasījušas lietošanas pamācību, nav atļauts lietot ierīci.

Neļaujiet ierīci lietot bērniem vai jauniešiem, kas jaunāki par 16 gadiem. Vietējos noteikumos var būt nosacīts minimālais ierīces lietotāja vecums.



Uzmanību – negadījumu risks!



Ļaušanas laikā bērni nedrīkst atrasties pie ierīces un ļaujamā platībā.



Ļaušanas laikā suņi un citi mājdzīvnieki nedrīkst atrasties pie ierīces un ļaujamā platībā.

Drošības apsvērumu dēļ ir aizliegts veikt jebkādas ierīces izmaiņas, izņemot noteikumiem atbilstošu piederumu un pierīču pievienošanu, ko atļauj uzņēmums STIHL; turklāt šādas darbības pārtrauc garantijas darbību. Informāciju par atļautajiem piederumiem un pierīcēm varat saņemt pie STIHL specializētā izplatītāja.

Jo īpaši ir aizliegta jebkura manipulācija ar ierīci, kas maina tās veiktspēju un elektromotora apgriezienu skaitu.

Ierīcei nedrīkst veikt izmaiņas, kas var izraisīt pārlieku lielu troksni.

Drošības apsvērumu dēļ nekādā gadījumā nedrīkst mainīt vai sagrozīt ierīces programmatūru.

Izmantojot ierīci publiskās vietās, parkos, sporta laukumos, ielu malās, lauksaimniecības un mežsaimniecības uzņēmumos, jāievēro īpaša piesardzība.

Izmantojot ierīci, aizliegts transportēt priekšmetus, dzīvniekus un personas, jo īpaši bērnus.

Nekad neļaujiet personām, īpaši bērniem, braukt uz ļaujmašīnas–robota vai sēdēt uz tā.

Uzmanību – negadījumu risks!

Ļaujmašīna–roboti ir paredzēti automātiskai zālāja kopšanai un manuālai zālāja ļaušanai. Izmantošana citiem mērķiem nav atļauta, var būt bīstama un izraisīt ierīces bojājumus.

Tā kā lietotājs var gūt miesas bojājumus, ierīci nedrīkst izmantot šādiem mērķiem (nepilnīgs uzskaitījums):

- krūmu, dzīvzogu un krūmāju apgriešanai;
- augu stīgu apgriešanai;
- zālāja kopšanai jumta terašu un balkonu apstādījumos;
- koku un dzīvzogu atgriezumam sagatavošanai un smalcināšanai;
- celiņu tīrīšanai (nosūkšanai, aizpūšanai);
- zemes pacēlumu, piemēram, kurmjū rakumu, nolīdzināšanai.

6.2 Apģērbs un aprikojums



Valkājiet izturīgus apavus ar zolēm, kurām ir laba saķere, un nekad nestrādājiet ar basām kājām vai sandalēs, piemēram,

- ja ļaujmašīna–roboti tiek vadīti no vienas vietas uz otru, izmantojot vadības konsoli,
- ja darbības laikā pietuvināt ļaujmašīnu–robotu,
- manuāli ļaujot zālienu. (⇒ 15.6)



Uzstādīšanas, apkopes darba un visu pārējo darbu laikā pie ierīces un bāzes stacijas valkājiet piemērotu darba

apgērbi.

Nekad nevalkājiet vaļīgu apģērbu, kas var ieķerties kustīgajās daļās, — arī rotaslietas, kaklasaiti vai šalli.

Valkājiet garās bikses, jo īpaši,

- ja darbības laikā pietuvinat plaujmašīnu—robotu,
- manuāli plaujot zālienu.



Apkopes un tīrīšanas, vadu instalācijas (vadu ievilkšana un izņemšana) darbu laikā un nofiksējot bāzes staciju vienmēr jāvalkā izturīgi cimdi.

Aizsargājiet rokas, it īpaši strādājot pie plaušanas asmens, iedzenot fiksēšanas elementus vai arī aizsargājot bāzes stacijas tapas.

Darba laikā un veicot darbus ar ierīci, sasieniet un apsedziet garus matus (ar galvas lakatu, cepuri u.c.).



Iedzenot fiksēšanas elementus un bāzes stacijas tapas, jālieto atbilstošas aizsargbrilles.

6.3 Brīdinājums — elektriskās strāvas risks



Uzmanību!

Elektriskās strāvas trieciena risks!

Īpaši svarīgi elektrodrošībai ir neskarts strāvas vads un nebojāta strāvas padeves kontaktdakša. Bojātus kabeļus, kontaktdakšas un savienojumus vai noteikumiem neatbilstošus pievienošanas vadus nedrīkst izmantot, lai nepakļautu sevi elektriskās strāvas trieciena riskam.



Regulāri pārbaudiet, vai pievienošanas vadiem nav bojājumu vai novecošanās (trauslums) pazīmju.

Izmantojiet tikai oriģinālo maiņstrāvas adapteri.

Maiņstrāvas adapteri nedrīkst izmantot,

- ja tas ir bojāts vai nodilis,
- ja vadi ir bojāti vai nodiluši. Īpaši jāpārbauda, vai maiņstrāvas adaptera pieslēgums nav bojāts vai novecojis.

Strāvas vadu un maiņstrāvas adaptera apkopes un remonta darbus drīkst veikt tikai īpaši apmācīti speciālisti.

Elektriskās strāvas trieciena risks!

Nepievienojiet bojātu vadu elektrotīklam un pieskarieties bojātam vadam tikai tad, kad tas ir atvienots no elektrotīkla.

Nedrīkst veikt izmaiņas barošanas bloka pievienošanas vados (piem., saīsināt). Kabeli starp barošanas bloku un bāzes staciju nedrīkst pagarināt.

Raugiet, lai barošanas bloks un kabelis ilgstoši neatrastos uz mitras pamatnes.

Elektriskās strāvas trieciena risks!

Aizliegts izmantot bojātus kabeļus, kontaktdakšas un savienojumus vai arī noteikumiem neatbilstošus pievienošanas vadus.

Vienmēr uzmanieties, lai izmantotie strāvas vadi būtu pietiekami aizsargāti.

Nevelciet pievienošanas vadu; atvienojiet to pie spraudņa un kontaktligzdas.

Pievienojiet ierīci tikai tādām strāvas avotam, kuram ir aizsargaprīkojums strāvas noplūdes gadījumiem un kuru aktivizē maks. 30 mA liels strāvas stiprums. Lai iegūtu plašāku informāciju, vērsieties pie elektriķa.

Ja barošanas avots tiek pievienots strāvas padevei ārpus ēkas, kontaktligzdai jābūt apstiprinātai izmantošanai ārpus telpām. Lai iegūtu sīkāku informāciju par valstī esošajām normām, sazinieties ar elektriķi.

Ja ierīce tiek pievienota pie strāvas ģeneratora, uzmanieties, lai to nebojātu strāvas stipruma svārstību dēļ.

6.4 Akumulators

Izmantojiet tikai oriģinālo akumulatoru.

Akumulators ir paredzēts tikai pastāvīgai uzstādīšanai STIHL plaujmašīnā—robotā. Tur tas tiek optimāli aizsargāts un uzlādēts, kad plaujmašīna—robots atrodas bāzes stacijā. Aizliegts lietot cita tipa lādētāju. Nepiemērota lādētāja lietošana var izraisīt strāvas triecienu, pārkaršanu vai kodīga akumulatora šķidruma noplūdi.

Nekad neatveriet akumulatoru.

Neļaujiet akumulatoram nokrist.

Nelietojiet bojātu vai deformētu akumulatoru.

Glabājiet akumulatoru bērniem nepieejamā vietā.



Sprādziena risks!

Aizsargājiet akumulatoru no tiešas saules gaismas, karstuma un liesmas iedarbības — nekad to nemetiet ugunī.



Lietojiet un uzglabājiet akumulatoru tikai temperatūras diapazonā no -10 °C līdz maks. + 50 °C.



Aizsargājiet akumulatoru no lietus un mitruma iedarbības — neiegremdējiet to šķidrumos.



Nepakļaujiet akumulatoru mikroviļņu vai augsta spiediena iedarbībai.

Akumulatora kontakts aizliegts savienot ar metāla priekšmetiem (īsslēgums). Īsslēgums var bojāt akumulatoru.

Neizmantojiet akumulatoru turiet tālāk no metāla priekšmetiem (piem., naglām, monētām, rotaslietām). Neizmantojiet metāla transportēšanas konteinerus — **sprādzienbīstamība un aizdegšanās risks!**

Akumulatoru nepareizi izmantojot, var noplūst šķidrums — nepieskarieties tam! Ja nejauši ar to saskaraties, noskalojiet ar ūdeni. Ja šķidrums nonāk acīs, meklējiet ārsta palīdzību. Noplūdis akumulatora šķidrums var izraisīt ādas kairinājumu, termisko un ķīmisko apdegumu.

Neievietojiet akumulatora ventilācijas atverēs nekādus priekšmetus.

Papildus informāciju par drošības norādēm skatiet vietnē

<http://www.stihl.com/safety-data-sheets>.

6.5 Ierīces transportēšana

Pirms katras transportēšanas reizes, it īpaši pirms plaujmašīnas–robotu pacelšanas, aktivizējiet ierīces bloķēšanu. (⇒ 5.2)

Pirms transportēšanas ļaujiet ierīcei atdzist.

Paceļot un nesot izvairieties no saskares ar plaušanas nazi. Plaujmašīnu–robotu drīkst pacelt tikai aiz transportēšanas roktura, nekad aiz ierīces apakšas.

Nemiet vērā ierīces svaru un izmantojiet, ja nepieciešams, piemērotus iekraušanas palīg līdzekļus (pacelšanas ierīces).

Ierīce un līdzī pārvietojamās ierīces daļas (piem., bāzes stacija) jānostiprina uz lādēšanas virsmas ar atbilstoša izmēra stiprinājuma līdzekļiem (siksnu, virvi u.c.) aiz stiprinājuma punktiem, kas aprakstīti šajā lietošanas pamācībā. (⇒ 21.)

Ierīces transportēšanas laikā ievērojiet vietējos noteikumus, jo īpaši noteikumus attiecībā uz kravas drošību un priekšmetu transportēšanu uz kravas platformām.

Neatstājiet akumulatoru automašīnā un nepakļaujiet tiešu saules staru iedarbībai.

Ar litija-jonu akumulatoriem ir rūpīgi jārīkojas transportēšanas laikā, it īpaši jāpievērš uzmanība īsslēgumiem. Akumulatoru transportējiet nebojātā oriģinālajā iepakojumā vai plaujmašīnā–robotā.

6.6 Pirms ekspluatācijas

Pārliecinieties, vai ikviena persona, kas izmanto šo ierīci, ir iepazinusi ar tās lietošanas pamācību.

Lai uzstādītu bāzes staciju un ierobežojošo (⇒ 9.1) lentu, ievērojiet norādījumus (⇒ 12.).

Ierobežojošai lentai un strāvas vadam ir jābūt labi nostiprinātiem augsnē, lai tie neizraisītu pakļūšanas risku. Jāizvairās no to ievilkšanas pāri malām (piem., ietves, bruģa malas). Ja, ievelkot tos uz augsnes, nevar iedzīt komplektācijā iekļautos fiksēšanas elementus (piem., ir bruģakmeņi, ietves), jāizmanto kabeļu kanāls.

Periodiski jāpārbauda, vai ir pareizi ievilkta ierobežojošā lenta un strāvas vads.

Fiksēšanas elementi ir pilnībā jāiedzen, lai izvairītos no klupšanas riska.

Neuzstādiet bāzes staciju nepārredzamā vietā, kur tā var izraisīt klupšanas risku (piem., aiz mājas stūriem).

Uzstādiet bāzes staciju vietā, kas pēc iespējas aizsargāta no rūpuliem, piemēram, skudrām vai gliemežiem, — īpaši izvairieties no skudru pūžņiem un kompostēšanas laukumiem.

Platības, kurās plaujmašīna–robots nevar braukt droši (piem., pastāv kritiena risks), ir jānorobežo ar ierobežojošo lentu. STIHL iesaka darbināt plaujmašīnu–robotu tikai uz mauriņa un stingra ceļa (piemēram, asfaltētiem piebraucamajiem ceļiem).

Plaujmašīna–robots neatpazīst nevienu sadursmes vietu, piemēram, malas, paaugstinājumus, peldbaseinus un dīķus. Ja potenciālajās sadursmes vietās tiek uzstādīta ierobežojošā lenta, drošības apsvērumu dēļ starp ierobežojošo lentu un sadursmes vietu jānodrošina attālums vairāk par **1 m**.

Regulāri pārbaudiet vietu, kurā ierīce tiks izmantota, un novāciet visus akmeņus, nūjas, vadus, kaulus un jebkādu citus svešķermeņus, kas var tikt izmesti no ierīces.

Pēc ierobežojošās lentas uzstādīšanas, it īpaši no plaujamās platības, jāizvāc visi darbarīki. Salauzti vai bojāti fiksēšanas elementi jāizvelk no velēnas un jāiznīcina.

Regulāri pārbaudiet, vai plaujamajā platībā nav nelīdzenumu, un tos izlīdziniet.

Ierīci nedrīkst izmantot, ja aizsargierīces ir bojātas vai nav uzstādītas.

Ierīcē uzstādīto ieslēgšanas un drošības aprīkojumu nedrīkst noņemt, kā arī nedrīkst apiet tā funkcijas.

Pirms ierīces lietošanas nomainiet visas nederīgās, noliektās un bojātās detaļas. Ja uz ierīces esošie bīstamības un brīdinājuma norādījumi ir bojāti vai nav salasāmi, tie ir jāatjauno. Jaunas uzlīmes un citas rezerves detaļas varat iegādāties no STIHL specializētā izplatītāja.

Pirms ekspluatācijas sākšanas pārbaudiet tālāk norādīto.

- Ierīce ir ekspluatācijai drošā stāvoklī. Tas nozīmē, ka visi pārsegi un aizsardzības aprīkojums ir paredzētajās vietās un nevainojamā darba kārtībā.
- Bāzes stacija ir drošā darba stāvoklī. Turklāt visiem pārsegiem ir jābūt pareizi uzstādītiem un teicamā stāvoklī.
- Barošanas bloka elektriskais pieslēgums ir ar pareizi uzstādītu kontaktlīdzi.
- Barošanas bloka pievienošanas vada izolācija un kontaktdakša ir teicamā stāvoklī.

- Visa ierīce (korpuss, pārsegs, stiprinājuma elementi, plaušanas nazis, nažu vārpsta u. c.) nav nodilusi vai bojāta.
- Plaušanas nazis un naža turētājs ir labā stāvoklī (droši nofiksēti, nav bojājumu, nav nodiluma). (⇒ 16.3)
- Visas skrūves, uzgriežņi un citi stiprinājuma elementi ir savās pozīcijās un pievilkti. Pirms ekspluatācijas sākšanas pievelciet vaļīgas skrūves un uzgriežņus (ievērojiet pievilšanas momentus).

Ja nepieciešams, veiciet visus vajadzīgos darbus vai sazinieties ar vietējo izplatītāju. STIHL iesaka STIHL specializēto izplatītāju.

6.7 Programmēšana

Ievērojiet vietējos noteikumus par dārza instrumentu ar elektromotoru ekspluatācijas stundām un attiecīgi programmējiet darbības laiku. (⇒ 14.3)

Jo īpaši programmēšana ir jāpielāgo arī tā, lai plaušanas operācijas laikā neatrastos bērni, skatītāji vai dzīvnieki platībā, kas jāplauj.

Programmēšanas izmaiņas, kas tiek veiktas ar **iMow lietotni**, šādos modeļos **RMI 632 C**, **RMI 632 PC** var izraisīt darbības, kuras ir negaidītas citām personām. Tāpēc par izmaiņām plaušanas grafikā ir jāziņo visām iesaistītajām personām.

Plaujmašīnu—robotu nedrīkst darbināt vienlaicīgi ar laistītāju, attiecīgi ir jāpielāgo programmēšana.

Pārliecināties, vai plaujmašīnā—robotā ir iestatīts pareizs datums un pareizs laiks. Ja nepieciešams, labojiet šos

iestatījumus. Nepareizas vērtības var izraisīt plaujmašīnas—robotu nevēlamu izslēgšanu.

6.8 Darbības laikā



Trešās personas, jo īpaši bērni un dzīvnieki, jāizsargā no bīstamās platības.

Nekad neļaujiet bērniem tuvoties plaujmašīnai—robotam tās darbības laikā vai ar to rotaļāties.

Plaušanas uzsākšana no **iMow lietotnes** modeļiem **RMI 632 C**, **RMI 632 PC** var būt negaidīta citām personām. Tāpēc pirms iespējamām darbībām ar plaujmašīnu—robotu informējiet iesaistītās personas.

Nekad neļaujiet plaujmašīnai—robotam darboties bez uzraudzības, ja zināt, ka tuvumā atrodas dzīvnieki vai personas, jo īpaši bērni.

Ja plaujmašīna—robotu tiek izmantota publiskās vietās, plaujamo platību tuvumā noteikti jāuzstāda zīmes ar tālāk norādīto tekstu:

„Brīdinājums! Automātisks zālesplāvējs! Ievērojiet attālumu no iekārtas! Uzmaniet bērnus!”



Uzmanību — savainojuma risks!

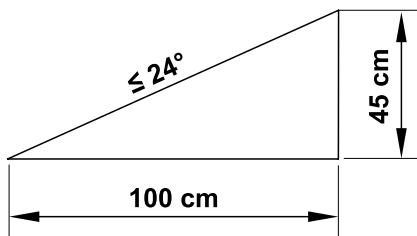
Nekad nelieciet rokas vai kājas pie rotējošajām daļām vai zem tām. Nekad nepieskarieties rotējošam nazim.

Pirms negaisa vai zibens apdraudējuma atvienojiet strāvas padevi no elektrotīkla. Plaujmašīnu—robotu tādā gadījumā nedrīkst darbināt.

Plaujmašīnu—robotu nekad nedrīkst noliekt vai pacelt, darbojoties elektromotoram.

Nekad nemēģiniet veikt iestatījumus ierīcē, kamēr kāds no elektromotoriem vēl darbojas.

Drošības apsvērumu dēļ ierīci nedrīkst lietot nogāzēs, kuru slīpums pārsniedz 24° (45 %). **Savainošanās risks!** 24° nogāzes slīpums atbilst 45 cm vertikālam kāpumam 100 cm horizontālā garumā.



STOP

Nemiet vērā griešanas darbarīka brīvskrējienus; nepieciešamas dažas sekundes, līdz darbarīks ir pilnībā apstājies.

Operācijas laikā nospiediet **taustiņu STOP** (⇒ 5.1)

- pirms iestatījumu mainīšanas vai veikšanas izvēlnē,
- pirms programmēšanas pielāgošanas,
- pirms vadības konsoles noņemšanas.

Aktivizējiet **ierīces bloķēšanu** (⇒ 5.2):

- pirms ierīces pacelšanas vai pārņemšanas;
- pirms ierīces transportēšanas;
- pirms ierīces bloķēšanas ierīču noņemšanas vai aizsērējumu tīrīšanas;
- pirms darbībām ar plaušanas nazi;
- pirms ierīce jāpārbauda vai jātīra;

- ja ir bijusi saskare ar svešķermeni, vai arī plaujmašīna—robotu neparasti spēcīgi vibrē. Šajos gadījumos pārbaudiet, vai ierīcei, jo īpaši griešanas mehānismam (nazim, nažu vārpstai, nažu stiprinājumam), nav bojājumu, un nepieciešamības gadījumā veiciet vajadzīgos remontdarbus; tad atkal iedarbiniet ierīci un atsāciet tās ekspluatāciju.



Savainošanās risks!

Spēcīga vibrēšana parasti liecina par traucējumu. Plaujmašīnu—robotu nedrīkst darbināt, jo īpaši ar bojātu vai saliektu naža vārpstu vai ar bojātu vai saliektu plaušanas nazi. Ja jums nav nepieciešamo zināšanu, uzticiet remontu veikt specialistam — STIHL iesaka savu specializēto izplatītāju.

Pirms ierīces atstāšanas plaujmašīnas—robotu drošības iestatījumi ir jāpielāgo tā, lai nepiederošas personas to nevarētu darbināt. (⇒ 11.16)

Manuāla plaušana.

Uzmanīgi iedarbiniet ierīci, ievērojot norādījumus nodaļā „Manuāla plaušana”. (⇒ 15.6)

Strādājiet tikai dienas gaismā vai labā mākslīgā apgaismojumā.

Nekādā gadījumā mehāniski nebloķējiet ierīces taustiņus, it sevišķi plaušanas taustiņu.

Lietotājam vienmēr jāatrodas aiz ierīces. Vienmēr raugieties, lai būtu pietiekams attālums no kājām līdz nazim.

Nekad neskrieniet plaušanas laikā, lai novērstu savainošanās riskus, kurus var izraisīt paslīdēšana, paklupšana u. c. negadījumi.

Apgriežot plaujmašīnu—robotu vai atpakaļgaitā to pārvietojot uz augšu, piesargieties īpaši!

Ja pamatne ir mitra, samazinātas stabilitātes dēļ palielinās nelaimes gadījumu risks. Strādājiet īpaši piesardzīgi, lai novērstu paslīdēšanu. Ja iespējams, izvairieties no manuālas plaušanas uz mitras pamatnes.

Gādājiet, lai ierīce nogāzēs vienmēr būtu stabila, un izvairieties plaut pārāk stāvās nogāzēs.

Plaujiet šķērsām pret nogāzi, bet nekad nepārvietojieties pa to augšup vai lejup, kā arī vienmēr raugieties stāvēt augstāk par plaujmašīnu—robotu, lai tad, ja zaudētu vadību pār ierīci, tā jums neuzripotu virsū.

Zāles velēnā apslēpti objekti (zālāja laistīšanas ierīces, pāļi, ūdens vārsti, pamati, elektrības vadi utt.) ir jāapbrauc. Nekad nebrauciet pāri šādiem objektiem.

Nekad tīši nebrauciet pretī šķēršļiem. Manuālās plaušanas laikā trieciena sensors ir neaktīvs.

Apkalpojot ierīci un tās perifērijas ierīces, neliecieties uz priekšu, vienmēr saglabājiet līdzsvaru un nogāzēs esiet piesardzīgs, un ejiet, nevis skrieniet.

6.9 Apkope un remonts

Pirms tīrīšanas-, remonta- un uzturēšanas darbu sākšanas aktivizējiet ierīces bloķēšanu un novietojiet plaujmašīnu—robotu uz cieta, līdzena laukuma.



Pirms jebkura darba veikšanas pie bāzes stacijas un ierobežojošās lentas izvelciet kontaktdakšu no barošanas avota.



Pirms visiem apkopes darbiem ļaujiet plaujmašīnai–robotam atdzist aptuveni 5 minūtes.

Strāvas pievienošanas vada remontu vai nomaiņu drīkst veikt tikai pilnvaroti profesionāli elektriķi.

Pēc darba pabeigšanas pie ierīces un pirms atkārtotas ekspluatācijas, ja nepieciešams, pārbaudiet un labojiet plaujmašīnas–robota programmēšanu. Jo īpaši jābūt iestatītam datumam un laikam.

Tīrīšana:

visa ierīce ir rūpīgi jātīra periodiskos laika intervālos. (⇒ 16.2)

Nekad nesmidziniet ūdeni (īpaši augsta spiediena tīrītāja) uz dzinēja detaļām, blīvējumiem, elektriskajām sastāvdaļām un gultņu novietnēm. Tādējādi var bojāt ierīci un var būt vajadzīgs dārgs remonts. Ierīci nedrīkst tīrīt ar tekošu ūdeni (piem., ar dārza šļūteni). Nelietojiet kodīgus tīrīšanas līdzekļus. Tie var bojāt plastmasu un metālus un tādējādi ietekmēt STIHL ierīces drošu lietošanu.



Apkopes darbi

Lietotājs drīkst veikt tikai tos apkopes darbus, kas aprakstīti šajā lietošanas pamācībā; visus citus darbus lieciet veikt specializētam izplatītājam. Ja jums trūkst nepieciešamo zināšanu un palīg līdzekļu, **vienmēr** griezieties pie specializētā izplatītāja. STIHL iesaka apkopes un remonta darbu veikšanu uzticēt tikai STIHL specializētajam izplatītājam.

STIHL specializētie izplatītāji tiek regulāri apmācīti, un to rīcībā tiek nodota tehniskā informācija.

Lietojiet tikai instrumentus, piederumus vai pierīces, ko šai ierīcei atļāvis uzņēmums STIHL, vai arī tehniski līdzvērtīgas daļas. Pretējā gadījumā pastāv savainojumu gūšanas vai ierīces bojājumu risks. Ja rodas jautājumi, vērsieties pie specializētā izplatītāja.

STIHL oriģinālie instrumenti, piederumi un rezerves daļas, ņemot vērā to īpašības, ir optimāli pielāgotas ierīcei un lietotāja prasībām. Oriģinālās STIHL rezerves daļas var atpazīt pēc STIHL rezerves daļu kataloga numura, STIHL emblēmas un STIHL rezerves daļas apzīmējuma. Uz nelielām daļām var būt tikai apzīmējums.

Brīdinājuma un norādījumu uzlīmēm vienmēr jābūt tīrām un salasāmām. STIHL specializētajam izplatītājam ir jānomaina bojātas vai pazudušas uzlīmes ar jaunām oriģinālām uzlīmēm. Ja kāda no daļām tiek nomainīta ar jaunu daļu, raugieties, lai uz jaunās daļas būtu tādas pašas uzlīmes.

Darbus pie griešanas mehānisma veiciet tikai ar bieziem darba cimdiem, ievērojot vislielāko piesardzību.

Saglabājiet visus uzgriežņus un skrūves, jo īpaši stingri pievelciet griešanas bloka skrūves un stiprinājumus, lai ierīce būtu drošā darba stāvoklī.

Regulāri pārbaudiet, vai ierīces detaļas nav nodilušas vai bojātas, jo īpaši pirms novietošanas glabāšanā (piem., pirms ziemas sezonas). Drošības apsvērumu dēļ nolieciet bojātās daļas nomainiet, lai ierīce vienmēr būtu drošā darba stāvoklī.

Ja apkopes darbu veikšanas laikā ir noņemtas daļas vai aizsargierīces, pēc tam tās nekavējoties jāmontē atbilstoši norādēm.

6.10 Uzglabāšana ilgākos ekspluatācijas starplaikos

Pirms novietošanas glabāšanā

- Uzlādējiet akumulatoru (⇒ 15.8)
- Uzstādiet visaugstāko drošības pakāpi (⇒ 11.16)
- Aktivizējiet ierīces bloķēšanu (⇒ 5.2)

Pārliecinieties, vai ierīce ir aizsargāta pret neatļautu lietošanu (piem., bērniem).

Glabājiet ierīci ekspluatācijai drošā stāvoklī.

Pirms novietošanas glabāšanai (piem., pirms ziemas sezonas) ierīci rūpīgi iztīriet.

Pirms ierīces novietošanas slēgtā telpā ļaujiet tai apm. 5 minūtes atdzist.

Glabāšanas telpai jābūt sausai, aizsargātai no sala un noslēdzamai.

Ierīci nekad nedrīkst uzglabāt atklātas liesmas vai intensīva siltuma avota (piem., krāsns) tuvumā.

6.11 Utilizācija

Atkritumvielas var kaitēt cilvēkiem, dzīvniekiem un apkārtējai videi, tādēļ tās atbilstoši jāutilizē.

Vērsieties tuvākajā atkritumu otrreizējās pārstrādes centrā vai pie sava specializētā izplatītāja, lai uzzinātu, kā pareizi utilizēt atkritumvielas. STIHL iesaka STIHL specializēto izplatītāju.

Pārliecinieties, vai nolietotā ierīce tiek utilizēta atbilstoši noteikumiem. Pirms utilizēšanas ierīci padariet nelietojamu. Lai novērstu nelaimes gadījumus, noņemiet plaukmašīnas—robotu maiņstrāvas adaptera, akumulatora un vadības konsoles strāvas vadu.

Iespējams savainoties ar plaušanas asmeni!

Arī nolietotu zāles plāvēju nekad neatstājiet bez uzraudzības. Gādājiet, lai iekārta un jo īpaši plaušanas asmens būtu bērniem nepieejamā vietā.

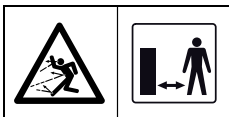
Akumulators jāutilizē atsevišķi no ierīces. Pārliecinieties, vai akumulators tiek utilizēts drošā un videi draudzīgā veidā.

7. Simbolu apraksts



Brīdinājums!

Pirms ekspluatācijas uzsākšanas izlasiet lietošanas pamācību.



Brīdinājums!

Ekspluatācijas laikā saglabāiet drošu attālumu no ierīces. Neļaujiet nepiederīgām personām uzturēties bīstamajā zonā.



Brīdinājums!

Bloķējiet ierīci, pirms tā tiek pacelta vai pirms pie tās tiek veikti darbi.



Brīdinājums!

Nesēdīet vai nekāpiet uz ierīces.



Brīdinājums!

Nekad nepieskarieties rotējošajam nazim.



Brīdinājums!

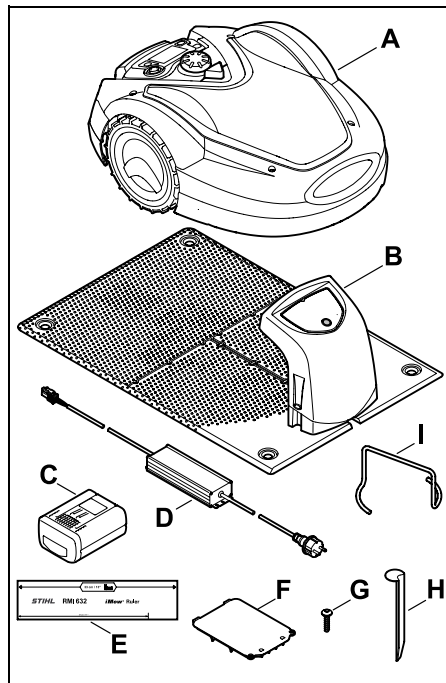
Plaušanas laikā nepieļaujiet bērnu atrašanos pie ierīces un plaujamā platībā.



Brīdinājums!

Plaušanas laikā nepieļaujiet suņu un citu mājdzīvnieku atrašanos pie ierīces un plaujamā platībā.

8. Piegādes komplekts



Poz.	Apzīmējums	Skaits
A	Plaukmašīna – robots	1
B	Bāzes stacija	1
C	Akumulators	1
D	Barošanas bloks	1
E	iMow Ruler	2
F	Akumulatora pārsegs	1
G	Skrūve	2
H	Bāzes stacijas tapa	4
I	Līdzņēmēdiska noņēmējs	1
–	Lietošanas pamācība	1
–	Celiņu šablons	1

9. Sākotnējā uzstādīšana

Vienkāršai, ātrai un robustai uzstādīšanai ņemiet vērā un ievērojiet prasības un norādījumus, jo īpaši 33 cm lentes attālumu izvietojot. (⇒ 9.10)

Pastāv iespēja palielināt nopļauto platību, izvietojot ierobežojošo lentu tuvāk malai. (⇒ 12.17) Drošai funkcionēšanai jāpielāgo lentes attālums, izvietojot to gar publiskām vietām.

9.1 Bāzes stacijas instrukcijas

Bāzes stacijas vietas prasības

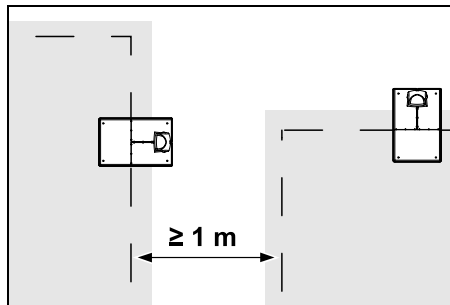
- **Pasargāta, ēnaina.**
Tieša saules staru iedarbība var sakarsēt ierīci un pagarināt akumulatora uzlādes laiku. Uz bāzes stacijas var uzstādīt pārklājumu, kas ir pieejams kā piederums. Tādējādi pļaujmašīna – robots ir labāk aizsargāta no laika apstākļu iedarbības;
- **Pārskatāma.**
Bāzes stacijai jābūt skaidri redzamai vēlamajā vietā, lai tā neizraisītu klupšanas risku.
- **Piemērotas kontaktligzdas tiešā tuvumā.**
No bāzes stacijas kontaktligzda drīkst atrasties tikai tik tālu, lai attiecīgo strāvas vadu varētu pieslēgt gan pie bāzes stacijas, gan pie kontaktligzdas — nemainiet barošanas bloka strāvas vadu.
Ieteicams lietot kontaktligzdu ar pārsprieguma aizsardzību.

- **Brīva no traucējumu avotiem.**
Metāli, dzelzs oksīdi, magnētiski vai elektrību vadoši materiāli vai vecas ierobežojošās lentes instalācijas var traucēt pļaušanai. Ieteicams atbrīvoties no šiem traucējumu avotiem.

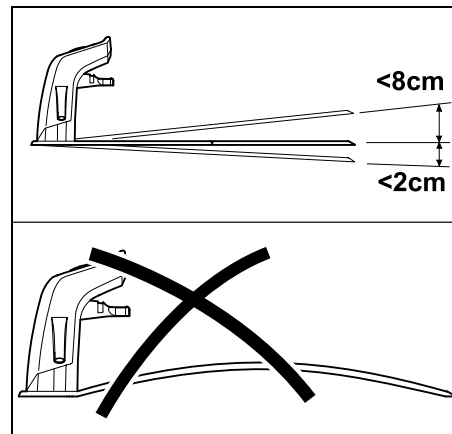
- **Horizontāla un līdzena.**

Sagatavošanās pasākumi

- Pirms pirmās uzstādīšanas zālājs jānopļauj ar parastu zālesplāvēju (zāles optimālais augstums: 2–4 cm).
- Ja pļaujamās platības virsma ir cieta un sausa, aplejiet to ar nelielu ūdens daudzumu, lai atvieglotu fiksēšanas elementu iedzīšanu.



Pļaujamās platības nedrīkst pārklāties. Jāievēro $\geq 1\text{ m}$ minimālais attālums starp divu pļaujamo platību ierobežojošām lentām.

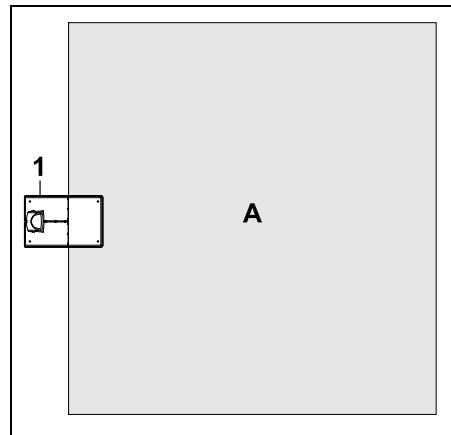


Bāzes staciju drīkst noliekt maksimāli 2 cm atpakaļ un 8 cm uz priekšu. Nekad nedrīkst saliekt pamatplāksni. Nelīdzenumi zem pamatplāksnes ir jāizlīdzina, lai tā varētu pilnībā uzgult.

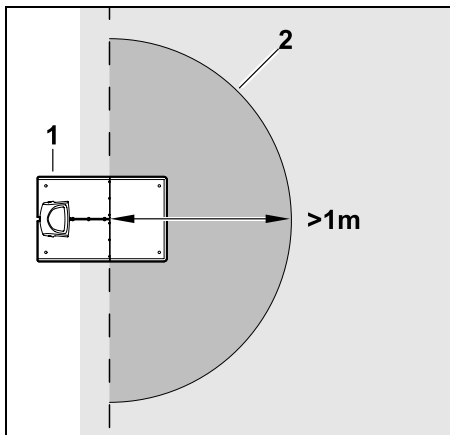
Uzstādīšanas varianti

Bāzes staciju var uzstādīt ārā un iekšā.

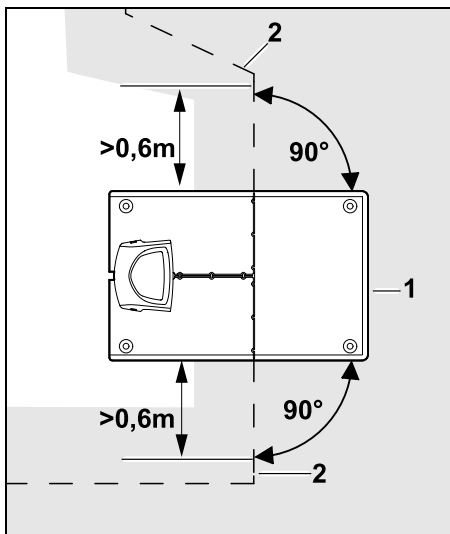
Iekšējā bāzes stacija



Bāzes stacija (1) tiek uzstādīta pļaujamās platības (A) iekšpusē tieši pie malas.

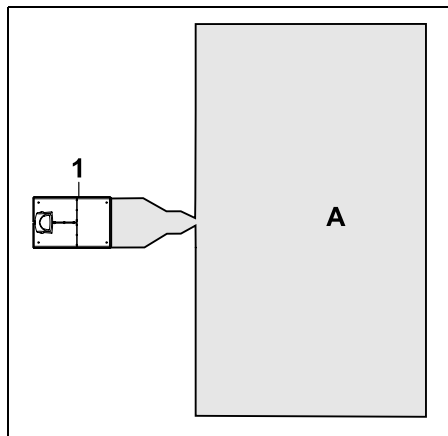


Pirms bāzes stacijas (1) jābūt līdzenai atvērtai platībai (2) ar vismaz 1 m rādiusu. Izlīdziniet paugurus vai ieplakas.



Pirms un pēc bāzes stacijas (1) izvietojiet ierobežojošo lentu (2) **0,6 m** taisnā virzienā un taisnā leņķī pret pamatplāksni. Pēc tam ierobežojošo lentu izvietojiet gar pļaujamās platības malu.

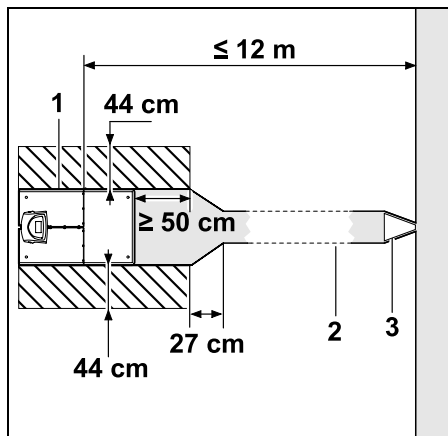
Ārējā bāzes stacija



Bāzes stacija (1) tiek uzstādīta ārpus pļaujamās platības (A).

i Kombinācijā ar ārējo bāzes staciju aizkavētai braukšanai mājās jāuzstāda **meklēšanas cilpa**. (⇒ 12.12)

Ārējās bāzes stacijas platības prasības



Lai došanās uz staciju un no tās darbotos pareizi, bāzes staciju (1) var uzstādīt ar celiņu (2), kā parādīts attēlā. Platībai ap bāzes staciju un ārpus ierobežojošās lentas jābūt līdzenai un jānodrošina brīva pārvietošanās. Izlīdziniet paugurus vai ieplakas.

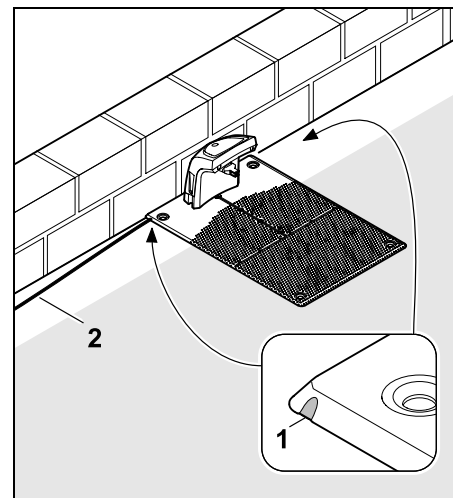
Celiņš (2) tiek uzstādīts ar celiņa šablona (3) palīdzību. (⇒ 12.11)

Minimālais attālums no pamatplāksnes līdz celiņa sākumam: ≥ 50 cm

Brīvā laukuma platums sānos: 44 cm

Maksimālais attālums līdz pļaujamajai platībai: ≤ 12 m

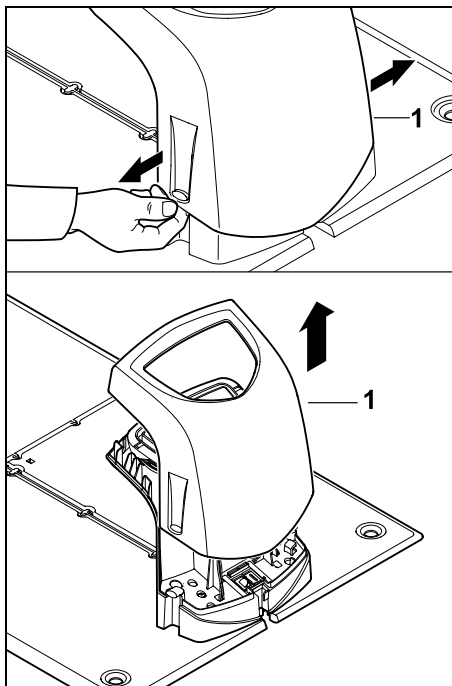
Bāzes stacijas uzstādīšana pie sienas



Ja bāzes stacija tiek uzstādīta pie sienas, pamatnē labajā vai kreisajā pusē (pēc izvēles) ar knaiblēm jāizlauz caurums (1), caur kuru izvilkst strāvas vadu (2).

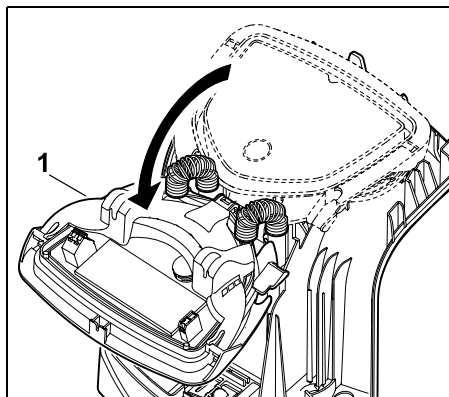
9.2 Bāzes stacijas pieslēgumi

Pārsega noņemšana

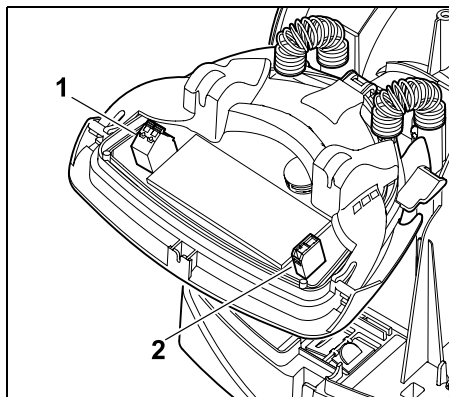


Pārsegu (1), kā redzams attēlā, nedaudz pavelciet uz āru labajā un kreisajā pusē un noņemiet, ceļot uz augšu.

Panela atvēršana

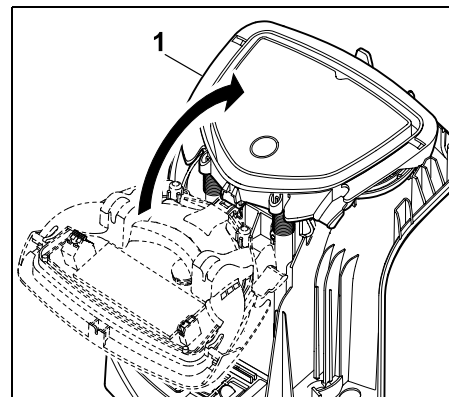


Atveriet paneli (1) uz priekšu. Turiet paneli atvērtā stāvoklī, jo tam eņģēs ir atsperes, kas to aizver.



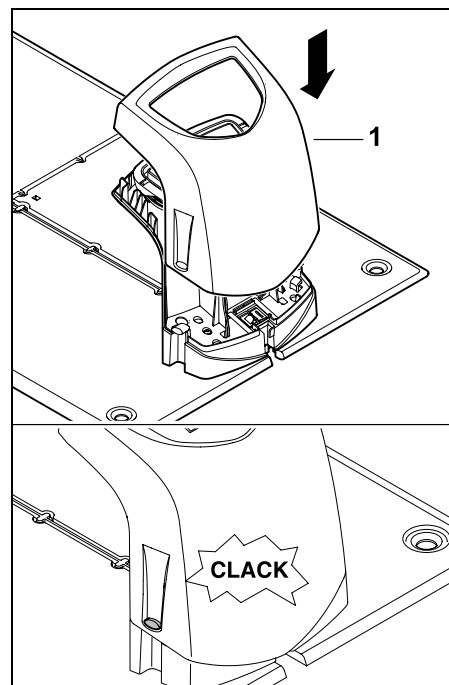
Kad panelis ir aizvērts, ierobežojošās lentas (1) un strāvas vada (2) pieslēguma vietas ir aizsargātas no laikapstākļu ietekmes.

Panela aizvēršana



Aizveriet paneli (1) uz aizmuguri; neiespiediet kabelus.

Pārsega uzlikšana



Uzlieciet pārsegu (1) uz bāzes stacijas, un tas fiksējas; neiespiediet kabelus.

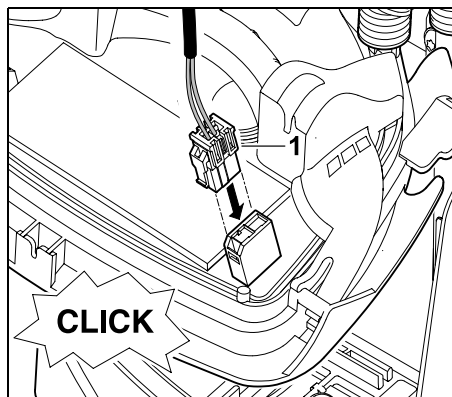
9.3 Strāvas vada pievienošana bāzes stacijai



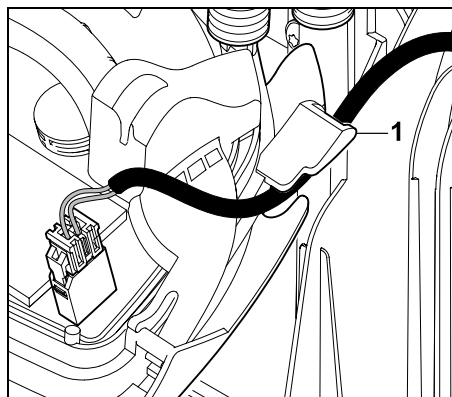
Norādījums:

kontaktspraudnim un pieslēguma ieliktnim jābūt tīriem.

- Noņemiet bāzes stacijas pārsegu un atveriet paneli. (⇒ 9.2)

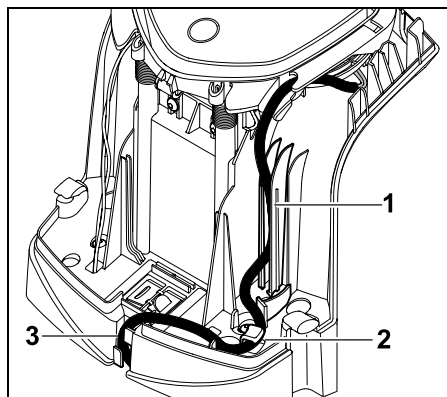


Pievienojiet barošanas bloka kontaktdakšu (1) pie bāzes stacijas plates.



Izbīdiet strāvas vadu caur paneļa kabeļa vadotni (1).

- Aizveriet paneli. (⇒ 9.2)

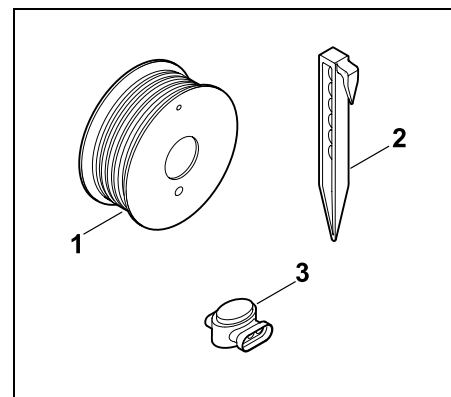


Strāvas kabeli, kā redzams attēlā, iespiediet kabeļa vadotnē (1) caur nostiepuma atslodzi (2) un virziet tālāk uz barošanas bloku (3).

- Aizveriet bāzes stacijas pārsegu. (⇒ 9.2)

9.4 Uztādīšanas materiāls

Ja ierobežojošo lentu neizvieto izplatītājs, ir nepieciešams piegādes komplektā neietverts uztādīšanas materiāls, lai varētu darbināt pļaujmašīnu–robotu. (⇒ 18.)



Uztādīšanas komplektā ir ietverta ierobežojošā lentu uz ruļļa (1), kā arī fiksēšanas elementi (2) un stieples savienotājs (3). Uztādīšanas piegādes komplektā var būt vēl citas detaļas, kas var nebūt vajadzīgas uztādīšanai.

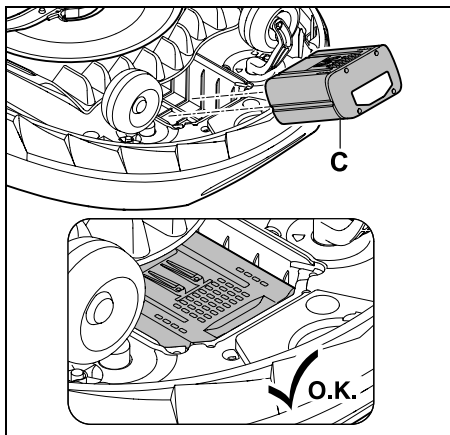
9.5 Akumulatora ievietošana



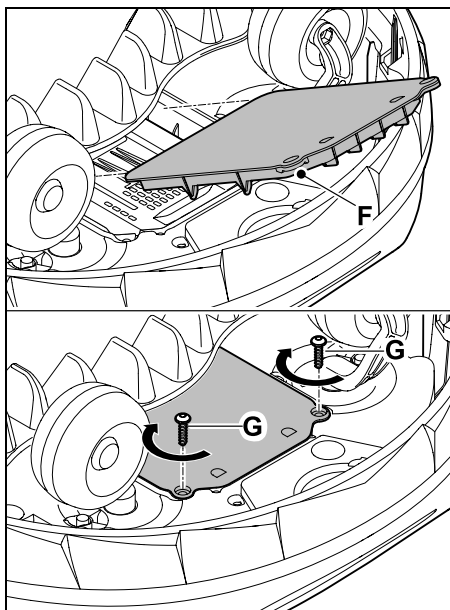
Transportēšanas laikā pret litija jonu akumulatoru jāizturas ar īpašu piesardzību. STIHL iesaka akumulatora ievietošanu uzticēt STIHL specializētajam tirgotājam. Bojātu akumulatoru drīkst nomainīt tikai STIHL izplatītājs.

Akumulators paliek ievietots pļaujmašīnā–robotā, un akumulatora izņemšanu veic tikai pirms ierīces utilizācijas. (⇒ 20.1)

- Iestatiet vismazāko pļaušanas augstumu (līmenis 1). (⇒ 9.6)
- Novietojiet apvērstu pļaujmašīnu–robotu uz piemērota paliktņa.



Ievietojiet akumulatoru (C) un ļaujiet tam nofiksēties, kā redzams attēlā.



Uzlieciet pārsegu (F) un ieskrūvējiet skrūves (G). Uzmaniet, lai maksimālais griezes moments būtu 1 - 2 Nm.

- Novietojiet pļaujmašīnu–robotu uz riteņiem.

9.6 Pļaušanas augstuma iestatīšana

i Pirmajās nedēļās, kamēr ierobežojoša lenta ieaug zālē, iestatiet pļaušanas augstumu vismaz uz **5. pakāpi**, lai nesabojātu ierobežojošo lentu un lietošana būtu droša.

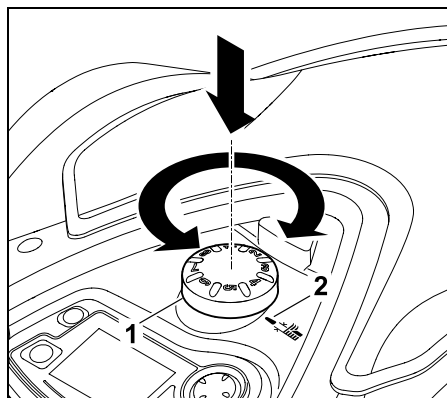
1., 2., 3. un 4. pakāpe ir īpaši augstumi ļoti gludām zālāju platībām (virsmas nelīdzenumi < +/- 1 cm).

Mazākais pļaušanas augstums:

1. pakāpe (20 mm)

Lielākais pļaušanas augstums:

8. pakāpe (60 mm)



Nospiediet un pagrieziet grozāmo pogu (1). Kad to palaiž vaļā, tā atkal fiksējas. Atzīme (2) norāda iestatīto pļaušanas augstumu.

i Grozāmo pogu var izvilkt uz augšu no regulēšanas elementa. Šis konstrukcija ir paredzēta drošībai: tas garantē, ka ierīci nevar pacelt un nēsāt aiz grozāmās pogas.

9.7 Sākotnējās uzstādīšanas norādes

Lai pļaujmašīnu–robotu uzstādītu, ir pieejams uzstādīšanas vednis. Šī programma palīdz veikt visas tālāk norādītās sākotnējās uzstādīšanas darbības.



- Valodas, datuma un laika iestatīšana
- Bāzes stacijas uzstādīšana
- Ierobežojošās lentas izvietošana
- Ierobežojošās lentas pievienošana
- Pļaujmašīnas–robota un bāzes stacijas savienošana pārt
- Uzstādīšanas pārbaude
- Pļaujmašīnas–robota programmēšana
- Sākotnējās uzstādīšanas pabeigšana

Uzstādīšanas vednis ir jāpabeidz pilnībā, tikai tad pļaujmašīna–robot ir gatava lietošanai.

i Timekļa vietnē www.stihl.com ir pieejams **uzstādīšanas videoklips**. Papildu norādes par pļaujmašīnas–robota uzstādīšanu varat saņemt no STIHL izplatītāja.

Uzstādīšanas vednis tiek atkārtoti aktivizēts pēc atiestatīšanas (rūpnīcas iestatījumu atjaunošanas). (⇒ 11.17)

Sagatavošanās pasākumi

- Pirms pirmās uzstādīšanas zālājs jānopļauj ar standarta zālesplāvēju (zāles optimālais augstums: 3–4 cm).
- Ja pļaujamās platības virsma ir cieta un sausa, aplejiet to ar nelielu ūdens daudzumu, lai atvieglotu fiksēšanas elementu iedzīšanu.
- RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Pļaujmašīnas–robota aktivizāciju veic STIHL specializētais izplatītājs, un ierīce tiek piesaistīta īpašnieka e-pasta adresei. (⇒ 10.)



Norādījumus par izvēlņu izmantošanu skatiet nodaļā „Lietošanas norādes”. (⇒ 11.1)

Izmantojiet **vadības krustiņu**, lai atlasītu opcijas, izvēlnes vienumus vai nospiestu taustiņus.

Ar **taustiņu OK** tiek atvērta apakšizvēlne vai apstiprināta atlase.



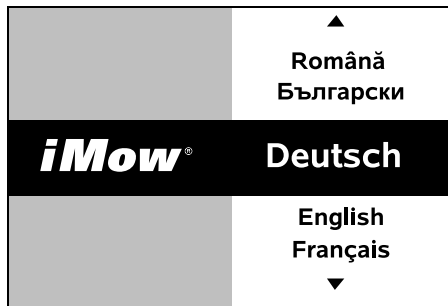
Ar **taustiņu Atpakaļ** tiek aizvērta aktīvā izvēlne, vai arī uzstādīšanas vednis iet soli atpakaļ.



Ja sākotnējās uzstādīšanas laikā rodas kļūdas vai darbības traucējumi, displejā tiek parādīts attiecīgs ziņojums. (⇒ 24.)

9.8 Valodas, datuma un laika iestatīšana

- Nospiežot jebkuru taustiņu vadības konsolē, tiek aktivizēta ierīce un tādējādi uzstādīšanas vednis.



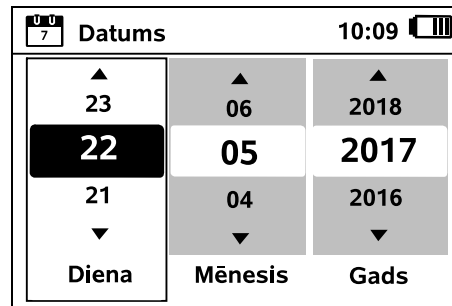
Atlasiet vēlamo displeja valodu un nospiediet taustiņu OK.



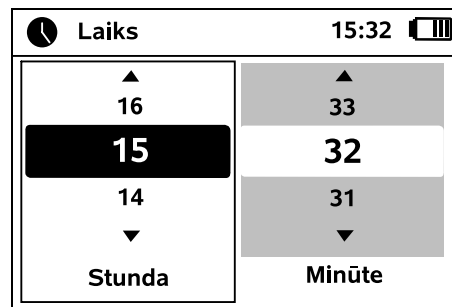
Apstipriniet valodas atlasi ar taustiņu OK vai izvēlieties „Mainīt” un atkārtojiet valodas atlasī.



- Ja nepieciešams, ievadiet pļaujmašīnas–robota 9 ciparu sērijas numuru. Šis numurs ir uzdrukāts uz datu plāksnītes (uzlīme zem vadības konsoles).



Iestatiet pašreizējo datumu, izmantojot vadības krustiņu, un nospiediet taustiņu OK.



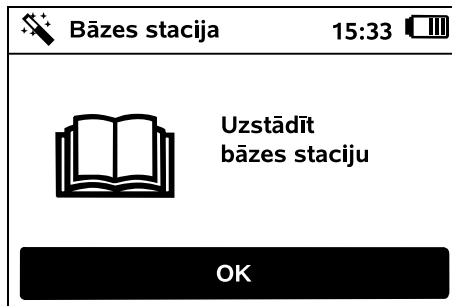
Iestatiet pašreizējo laiku, izmantojot vadības krustiņu, un nospiediet taustiņu OK.



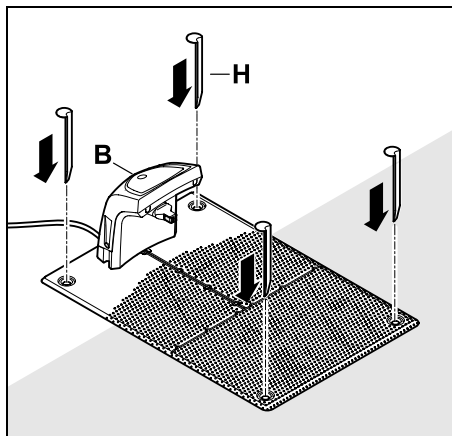
9.9 Bāzes stacijas uzstādīšana



Ņemiet vērā šīs lietošanas pamācības nodaļu „Bāzes stacijas instrukcijas” (⇒ 9.1) un uzstādīšanas piemērus (⇒ 27.).



- Pievienojiet strāvas vadu bāzes stacijai. (⇒ 9.2)
- Uzstādot bāzes staciju pie sienas, strāvas vadu novietojiet zem pamatnes. (⇒ 9.1)



Nostipriniet bāzes staciju (B) vēlamajā vietā ar četrām tapām (H).

- Barošanas bloku uzstādiet ārpus plaujamās platības, aizsargājot to no tiešas saules gaismas un mitruma iedarbības — vajadzības gadījumā piestipriniet pie sienas.

! Barošanas bloka pareiza darbība tiek nodrošināta tikai **apkārtējā temperatūrā** no 0 °C līdz 40 °C.

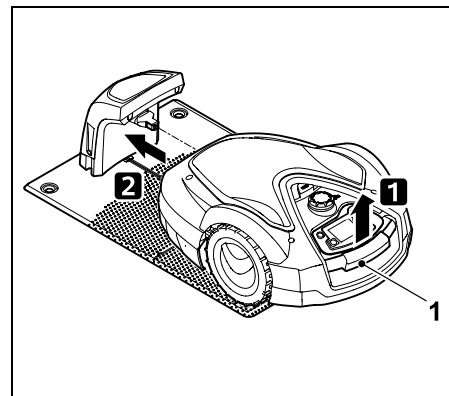
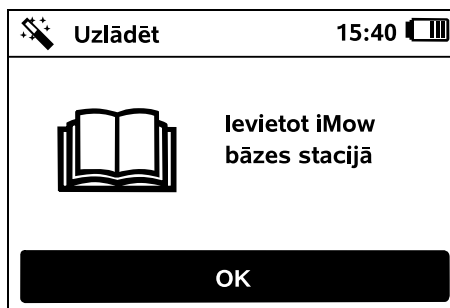
- Visi elektrības kabeļi jāizvieto ārpus plaujamās platības, īpaši ārpus plaušanas naža darbības zonas, un jānostiprina augsnē vai arī jāievieto kabeļu kanālā.
- Strāvas kabeļi izritiniet bāzes stacijas tuvumā, lai novērstu stieples signāla traucējumus.
- Pievienojiet barošanas kontaktdakšu.

i Ja nav pievienota ierobežojošā lenta, bāzes stacijā ātri mirgo sarkanā gaismas diode. (⇒ 13.1)

- Pēc darba pabeigšanas nospiediet vadības konsolē taustiņu OK.

OK

i **Ārējai bāzes stacijai**
Pēc sākotnējās uzstādīšanas iestatiet vismaz vienu sākuma punktu ārpus celiņa uz bāzes staciju. Uzsākšanas biežums ir jānosaka tā, lai 0 no 10 plaušanas reizēm (0/10) tiktu sāktas pie bāzes stacijas (sākuma punkts 0). (⇒ 11.15)



Lai atbrīvotu piedziņas riteņus, paceliet plaujmašīnu—robotu aiz transportēšanas roktura (1) nedaudz uz augšu. Atbalstot ierīci uz priekšējiem riteņiem, iebīdīet to bāzes stacijā.

Pēc tam nospiediet vadības konsolē taustiņu OK.

OK

i Ja akumulators ir izlādējies, pēc dokošanas ekrāna augšējā labajā stūrī akumulatora ikonas vietā parādās kontaktdakšas ikona un akumulators tiek uzlādēts, kamēr tiek ieklāta ierobežojošā lenta. (⇒ 15.8)

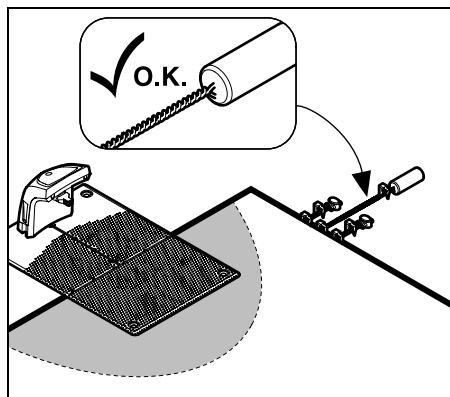


9.10 Ierobežojošās lentas izvietošana

i Pirms stieples izvietošanas pilnībā izlasiet un ievērojiet norādījumus sadaļā „Ierobežojošā lenta”. (⇒ 12.)

It īpaši **plānojiet** izvietošanu, ievērojiet **stieples atstarpes, blokētās platības, stieples rezerves, savienojumu posmus, papildu platības** un izvietošanas laikā izveidojiet **ceļņus**.

Pļaujamajās platībās, kas ir < 100 m², vai, ja lēntas garums ir < 175 m, kopā ar ierobežojošo lēntu jāuzstāda piederums **AKM 100**.



i Izmantojiet tikai oriģinālos fiksēšanas elementus un oriģinālo ierobežojošo lēntu. Uzstādīšanas komplekti ar nepieciešamajiem uzstādīšanas materiāliem ir pieejami kā piederumi pie STIHL izplatītāja. (⇒ 18.)

Iezīmējiet lēntas izvietošanu dārza plānā. Skices saturs

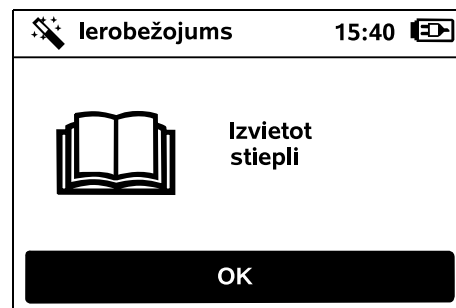
- **Pļaujamās platības kontūra** ar galvenajiem šķēršļiem, ierobežojumiem un bloķētajām platībām, kur pļaujmašīna – robots nedrīkst darboties. (⇒ 27.)
- **Bāzes stacijas stāvoklis** (⇒ 9.9)
- **Ierobežojošās lēntas** atrašanās vieta ierobežojošā lēnta pēc neilga laika izeaugs augsnē un vairs nav redzama. Īpaši atzīmējiet stieples izvietošanu ap šķēršļiem.

- **Stieples savienotāju atrašanās vieta**
Izmantotie stieples savienotāji pēc neilga laika vairs nav redzami. To pozīcija jāatzīmē, lai tos varētu nomainīt pēc nepieciešamības. (⇒ 12.16)

Ierobežojošā lēnta ir jāiekļāj pa apli ap visu pļaujamo platību.

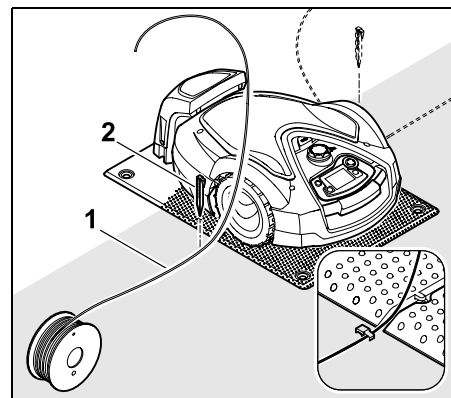
Maksimālais garums: **500 m**

i Pļaujmašīna – robots nevienā vietā nedrīkst atrasties tālāk par 35 m no ierobežojošās lēntas, pretējā gadījumā nav uztverams lēntas signāls.

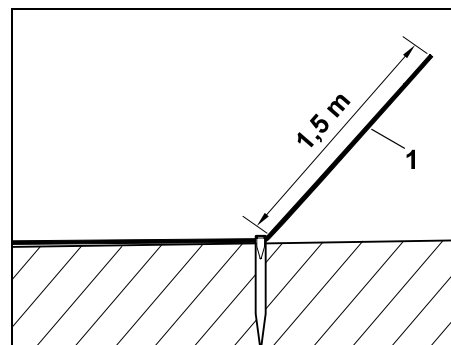


Ierobežojošajai lēntai ir jābākas no bāzes stacijas. Tas atšķiras **iekšējai bāzes stacijai** un **ārējai bāzes stacijai**.

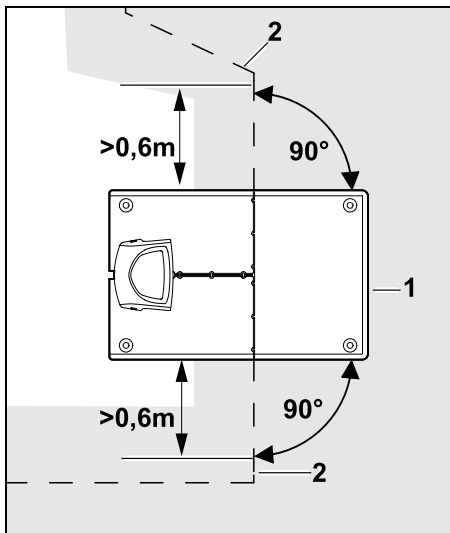
Pievienošana iekšējai bāzes stacijai



Nostipriniet ierobežojošo lēntu (1) augsnē **pa kreisi** vai **pa labi** blakus pamatplāksnei, tieši blakus stieples izvadam, izmantojot fiksēšanas elementu (2).



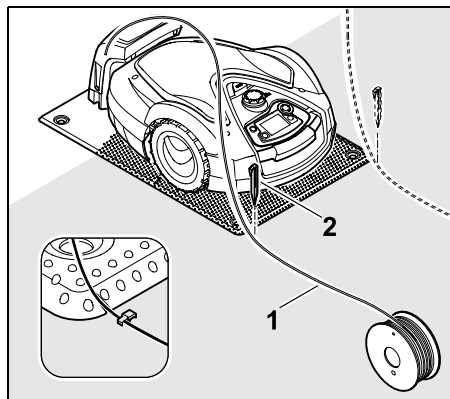
Atstājiet brīvu stieples galu (1) aptuveni **1,5 m** garumā.



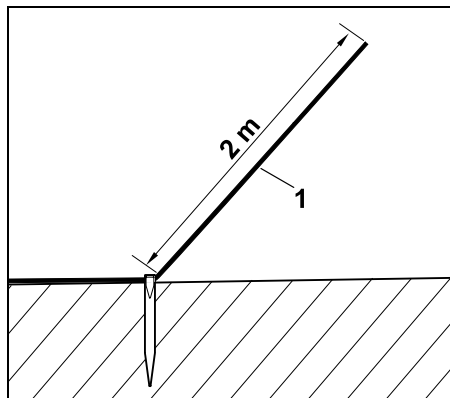
Pirms un pēc bāzes stacijas (1) izvietojiet ierobežojošo lentu (2) **0,6 m** taisnā virzienā un taisnā leņķī pret pamatplāksni. Pēc tam ierobežojošo lentu izvietojiet gar pļaujamās platības malu.

i Ja tiek izmantota aizkavētā atgriešanās (koridors), ierobežojošā lenta pirms un pēc bāzes stacijas ir jāizvieto vismaz **1,5 m** taisnā virzienā un taisnā leņķī pret pamatplāksni. (⇒ 11.14)

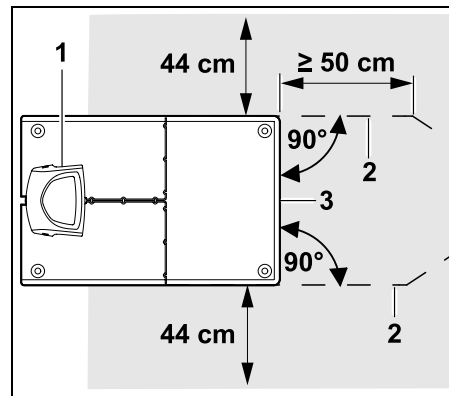
Pievienošana ārējai bāzes stacijai



Nostipriniet augsnē ierobežojošo lentu (1) **pa kreisi** vai **pa labi** aiz pamatplāksnes, tieši blakus stieples izvadam ar fiksēšanas elementu (2).



Atstājiet brīvu stieples galu (1) aptuveni **2 m** garumā.

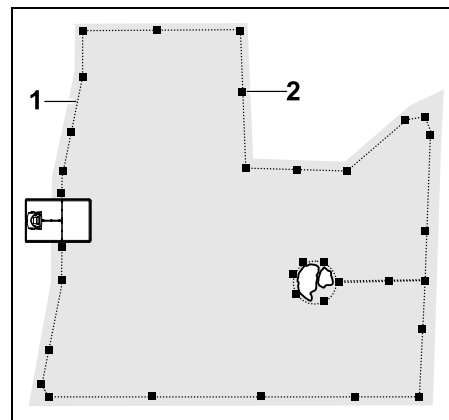


Pirms un pēc bāzes stacijas (1) izvietojiet ierobežojošo lentu (2) **50 cm** attālumā no pamata plāksnes labās puses stūra. Nobeigumā var uzstādīt celiņu (⇒ 12.11) vai ar ierobežojošo lentu sekot pļaujamās platības malai.

Pamatplāksnes (3) sānos jāatstāj vismaz **44 cm** platība brīvai piekļuvei.

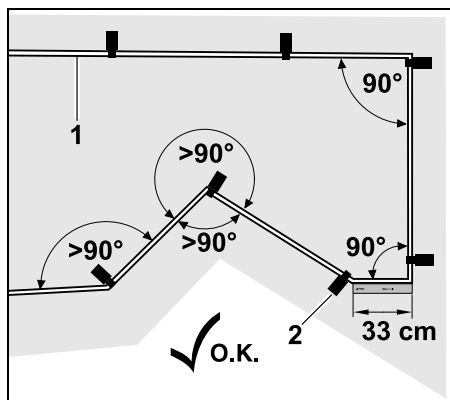
i Plašāku informāciju par ārējās bāzes stacijas uzstādīšanu skatiet nodaļā „Uzstādīšanas piemēri”. (⇒ 27.)

Stieples ieklāšana pļaujamajā platībā



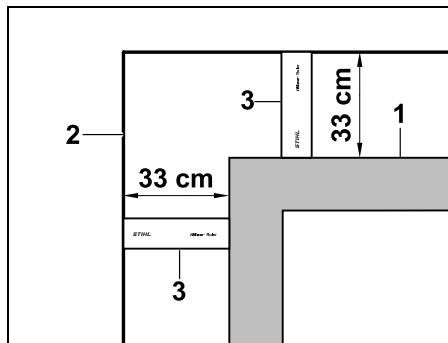
Izvietojiet ierobežojošo lentu (1) ap pļaujamo platību un iespējamām šķēršļiem (⇒ 12.9) un nostipriniet to augsnē ar fiksēšanas elementu (2) palīdzību. Pārbaudiet attālumus, izmantojot iMow Ruler. (⇒ 12.5)

i Pļaujmašīna – robots nevienā vietā nedrīkst atrasties tālāk par 35 m no ierobežojošās lentas, pretējā gadījumā nav uztverams lentas signāls.



Izvairieties no izvietošanas šaurā leņķī (mazāks par 90°). Konusveida zālāja stūros ierobežojošo lentu (1) nostipriniet augsnē ar fiksēšanas elementiem (2), kā parādīts attēlā.

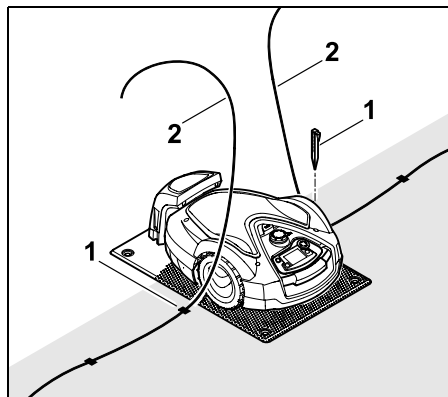
Pirms uzstādīt nākamo stūri pēc 90° stūra, taisnā virzienā jāizvieto vismaz viens iMow Ruler garums.



Izvietojot ap augstiem šķēršļiem, piemēram, ap mūru stūriem vai augstām dobēm (1), stūros jāievēro stiepli atstarpe, lai pļaujmašīna – robots nepieskartos šķērslim. Izvietojiet ierobežojošo lentu (2), izmantojot iMow Ruler (3), kā parādīts attēlā.

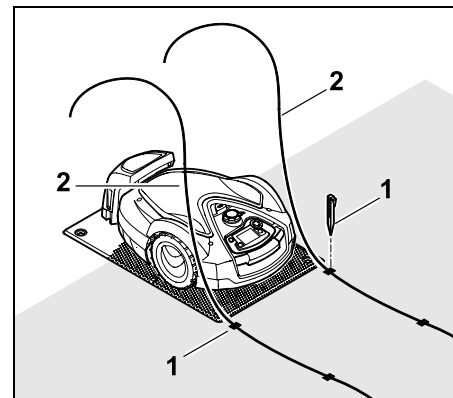
- Ja nepieciešams, pagariniet ierobežojošo lentu ar piegādātajiem stieples savienotājiem. (⇒ 12.16)
- Vairākās blakus esošās pļaujamās platībās ierīkojiet papildu platības (⇒ 12.10) vai arī pļaujamās platības savienojiet ar celiņu. (⇒ 12.11)

Pēdējā fiksēšanas elementa izmantošana iekšējai bāzes stacijai



Pēdējos fiksēšanas elementus (1) iedzeniet pa kreisi vai pa labi blakus pamatplāksnei, tieši blakus stieples izvadam. Nogrieziet ierobežojošo lentu (2), atstājot brīvus aptuveni 1,5 m stieples.

Pēdējā fiksēšanas elementa izmantošana ārējai bāzes stacijai



Pēdējos fiksēšanas elementus (1) iedzeniet pa kreisi vai pa labi aiz pamatplāksnes, tieši blakus stieples izvadam. Nogrieziet ierobežojošo lentu (2), atstājot brīvus aptuveni 2 m stieples.

Stieples ieklājuma noslēgšana

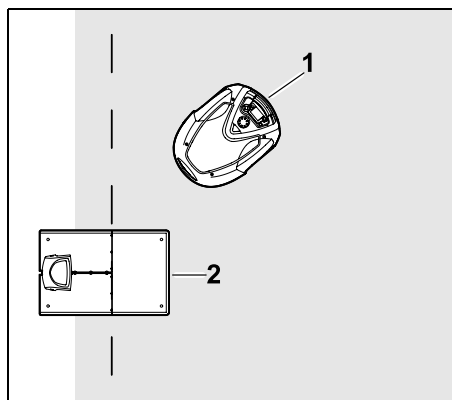
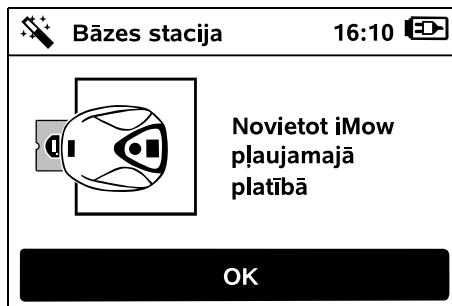
- Pārbaudiet ierobežojošās lentas fiksāciju augsnē; pietiek, ja izmanto vienu fiksēšanas elementu uz katru metru. Ierobežojošai lentai vienmēr jābalstās uz zālāja. Iedzeniet fiksēšanas elementus pilnībā.
- Pēc darba pabeigšanas nospiediet vadības konsolē taustiņu OK.

OK



Ja akumulatora uzlādes līmenis ir pārāk zems, lai veiktu uzstādīšanas vedņa atlikušās darbības, tiek parādīts attiecīgs ziņojums. Šajā gadījumā atstājat plaujmašīnu – robotu bāzes stacijā un turpiniet akumulatora uzlādēšanu. Pāreja uz nākamo darbību uzstādīšanas palīgā ar taustiņu OK iespējama tikai tad, ja ir sasniegts nepieciešamais akumulatora spriegums.

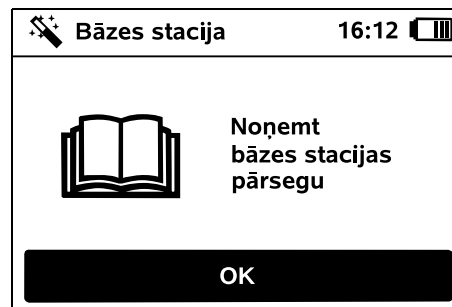
9.11 Ierobežojošās stieples pievienošana



Novietojiet plaujmašīnu – robotu (1), kā parādīts attēlā, aiz bāzes stacijas (2) plaujamajā platībā un nospiediet taustiņu OK.

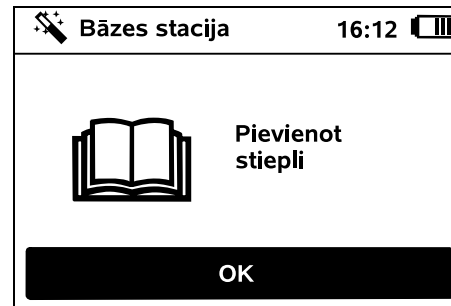


Atvienojiet barošanas kontaktdakšu no elektrotīkla un nospiediet taustiņu OK.

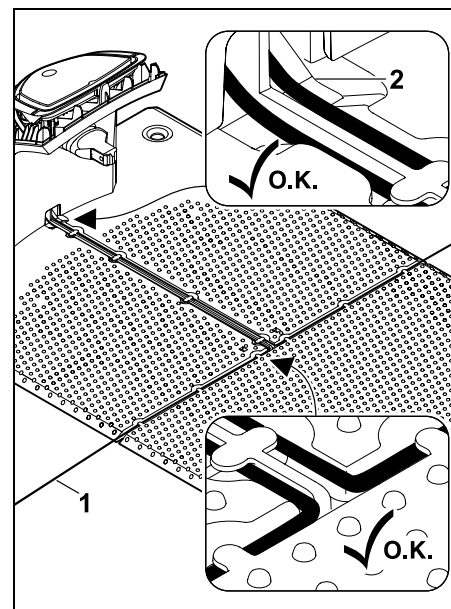


Noņemiet pārsegu. (⇒ 9.2)

Pēc tam nospiediet vadības konsolē taustiņu OK.

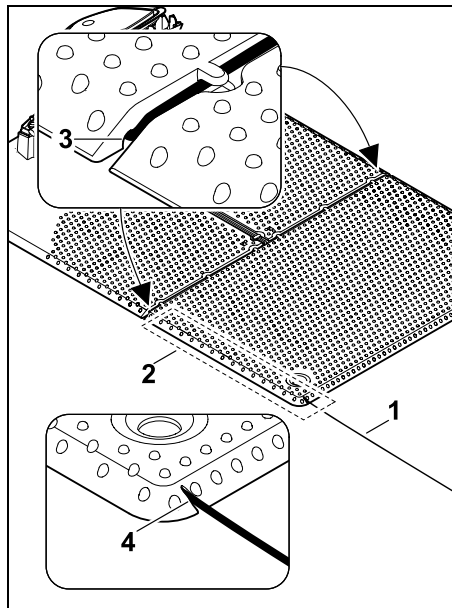


Ierobežojošās lentas pievienošana iekšējai bāzes stacijai

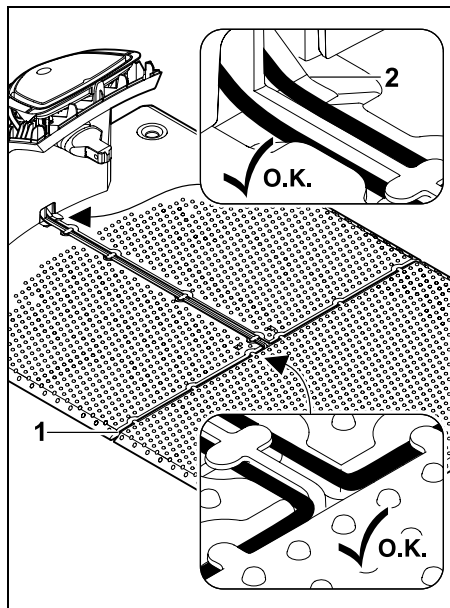


Ierobežojošo lentu (1) ievietojiet pamatplāksnes kabelu vadotnē un izvelciet pa pamatni (2).

Ierobežojošās lentas pievienošana ārējai bāzes stacijai



Izvietojiet ierobežojošo lentu (1) zonā (2) zem pamatnes. Iebīdīet stiepli atvērumā (3, 4); ja nepieciešams, atlaidiet vajīgāk tapas.



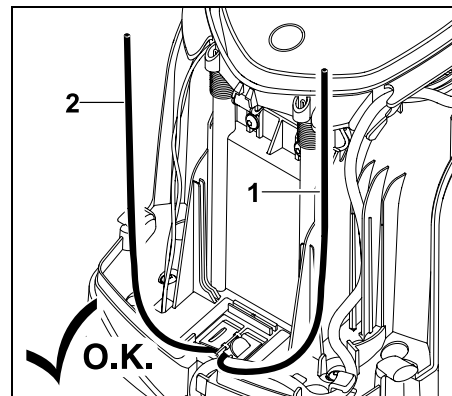
Ierobežojošo lentu (1) ievietojiet pamatplāksnes kabeļu vadotnē un izvelciet pa pamatni (2).

Ierobežojošās lentas pievienošana

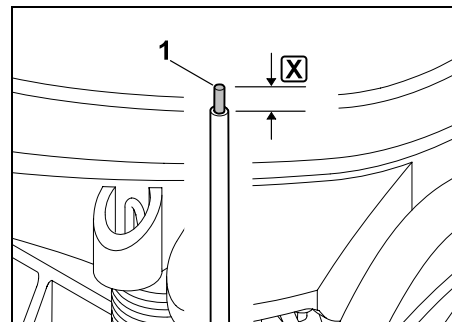


Norādījums:

pievērsiet uzmanību, lai kontakti būtu tīri (bez korozijas, netīrumiem...).

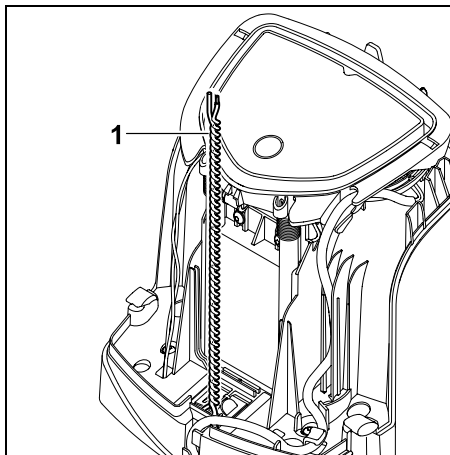


Saīsiniet stieples kreiso (1) un labo (2) galu vienādā garumā. Garums no stieples izvada līdz stieples galam: **40 cm**



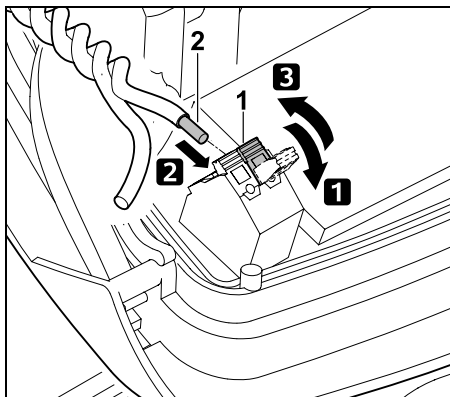
Ar piemērotu darbarīku noņemiet kreisā stieples gala (1) izolāciju norādītajā garumā **X** un savērpīet stieples dzīslu.

X = 10-12 mm

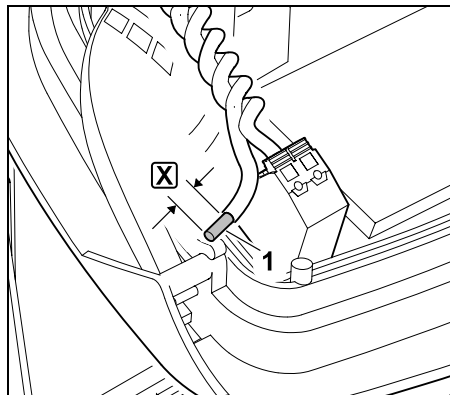


Brīvos stieplu galus (1) savērpjiet kopā, kā attēlots.

- Atveriet paneli un turiet to atvērtu. (⇒ 9.2)

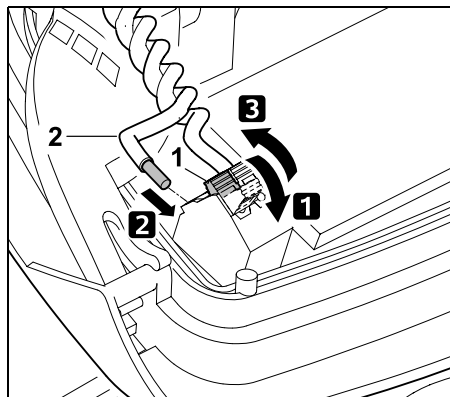


- 1** Atveriet kreiso fiksācijas sviru (1).
- 2** Stieples galu (2), kam noņemta izolācija, iebīdīet fiksācijas blokā līdz atdurei.
- 3** Aizveriet fiksācijas sviru (1).

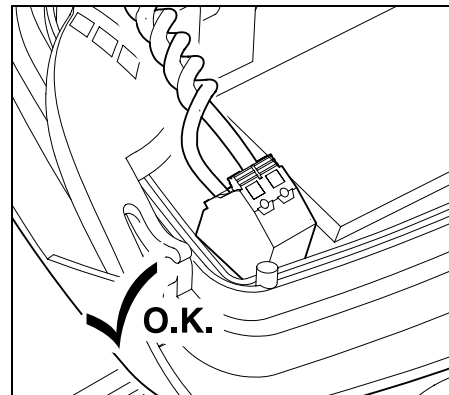


Ar piemērotu darbarīku noņemiet labā stieples gala (1) izolāciju norādītajā garumā **X** un savērpjiet stieples dzīslu.

X = 10-12 mm

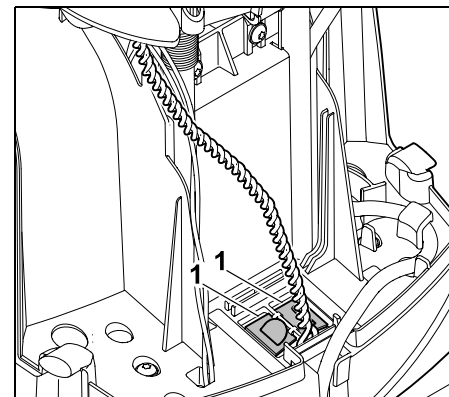


- 1** Atveriet labo fiksācijas sviru (1).
- 2** Stieples galu (2), kam noņemta izolācija, iebīdīet fiksācijas blokā līdz atdurei.
- 3** Aizveriet fiksācijas sviru (1).



Pārbaudiet stieplu galu stāvokli fiksācijas blokā: abiem stieplu galiem jābūt stingri fiksētiem.

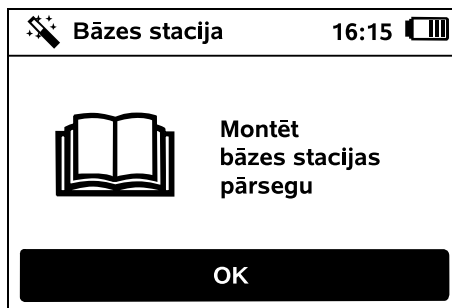
- Aizveriet paneli. (⇒ 9.2)



Aizveriet kabeļu kanāla (1) pārsegu.

- Pēc darba pabeigšanas nospiediet vadības konsolē taustiņu OK.

OK



Uzlieciet pārsegu. (⇒ 9.2)

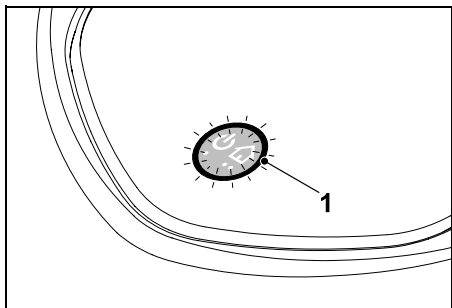
Pēc tam nospiediet vadības konsolē taustiņu OK.

OK



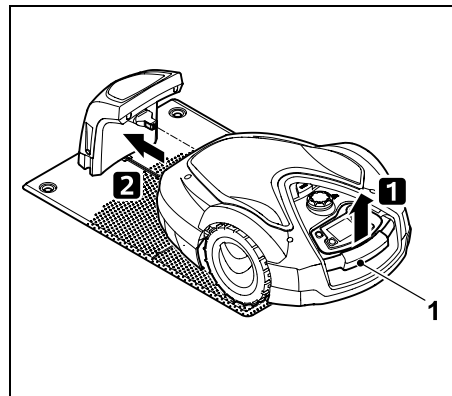
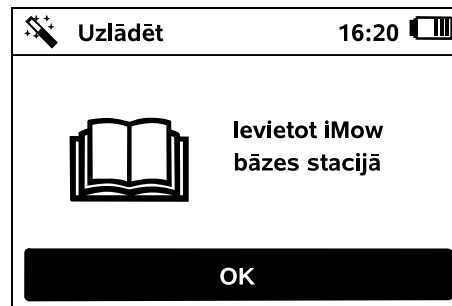
Pievienojiet barošanas bloka kontaktdakšu elektrotīklam un nospiediet taustiņu OK.

OK



Ja ierobežojošā lenta ir pareizi uzstādīta un bāzes stacija ir pieslēgta elektrotīklam, iedegas gaismas diode (1).

 Skatiet sadaļu „Bāzes stacijas vadības elementi”, jo īpaši, ja gaismas diode nedarbojas, kā aprakstīts. (⇒ 13.1)



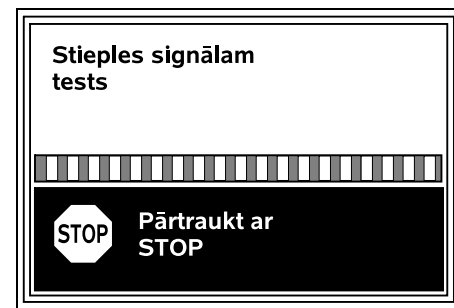
Paceliet plaujmašīnu–robotu aiz transportēšanas roktura (1) nedaudz uz augšu un atbrīvojiet piedziņas riteņus. Atbalstot ierīci uz priekšējiem riteņiem, iebīdiet to bāzes stacijā.

Pēc tam nospiediet vadības konsolē taustiņu OK.

OK

9.12 Plaujmašīnas – robota un bāzes stacijas savienošana pārī

 Plaujmašīnu – robotu var nodot ekspluatācijā tikai tad, ja tas uztver pareizu stieples signālu, ko nosūta bāzes stacija. (⇒ 11.16)



Stieples signāla pārbaude var ilgt vairākas minūtes. Nospiežot sarkano taustiņu STOP ierīces augšējā panelī, savienošana pārī tiek atcelta un uzstādīšanas vednī tiek parādīta iepriekšējā darbība.

Standarta uztveršana



Stieples signāls OK:

displejā tiek parādīts teksts „Stieples signāls OK”.

Plaujmašīna – robots un bāzes stacija ir pareizi savienoti.



Turpiniet sākotnējo uzstādīšanu, nospiežot taustiņu OK.

OK



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Pēc sekmīgas savienošanas pārī tiek aktivizēts energorežīms „GPRS”. (⇒ 11.11)

Uztveršana ar traucējumiem

Plaujmašina – robots neuztver **stieples signālu**:

displejā tiek parādīts teksts „Nav stieples signāla”.



Plaujmašina – robots uztver **traucētu stieples signālu**:

displejā tiek parādīts teksts „Testēt stieples signālu”.



Plaujmašina – robots uztver **nepareizi polarizētu stieples signālu**:

displejā tiek parādīts teksts „Apmainīti pieslēgumi vai iMow ārpusē”.



Iespējamais cēlonis:

- Pagaidu traucējumi
- Plaujmašina – robots neatrodas bāzes stacijā
- Ierobežojošā stieple pieslēgta ar nepareizu polaritāti (apgrieztā secībā)
- Bāzes stacija ir izslēgta vai nav pieslēgta elektrotīklam
- Kļūdaini spraudņu savienojums
- Netiek ievērots ierobežojošās stieples minimālais garums
- Satīts barošanas kabelis bāzes stacijas tuvumā
- Pārāk garas vai nepietiekami cieši savienotas ierobežojošās stieples
- Ierobežojošās stieples lūzums

- Svešas izcelsmes signāli, piemēram, mobilā tālruņa vai citas bāzes stacijas signāls
- Strāvu vadoši pazemes kabeli, dzelzsbetons vai traucējoši metāli augsnē zem bāzes stacijas
- Pārsniegts ierobežojošās lentas maksimālais garums (⇒ 12.1)

Risinājums:

- Atkārtojiet savienošanu pārī, neveicot citas darbības
- Veiciet plaujmašinas – robota dokošanu (⇒ 15.7)
- Pievienojiet ierobežojošās lentas galus (⇒ 9.11)
- Pārbaudiet bāzes stacijas elektrotīkla savienojumu, attiniet barošanas kabeli bāzes stacijas tuvumā, nenovietojiet to neattītu
- Pārbaudiet stieplu galu savienojumu spaiļu terminālī; nogrieziet pārāk garus stieplu galus vai satiniet tos kopā (⇒ 9.11)
- Plaujamajās platībās, kas ir < 100 m², vai, ja lentas garums ir < 175 m, kopā ar ierobežojošo lentu jāuzstāda piederums **AKM 100**. (⇒ 9.10)
- Pārbaudiet bāzes stacijas gaismas diodes displeju (⇒ 13.1)
- Salabojiet bojāto stiepli
- Izslēdziet mobilos tālruņus un pārējās bāzes stacijas
- Mainiet bāzes stacijas stāvokli vai noņemiet traucējumu avotus zem bāzes stacijas
- Izmantojiet ierobežojošo stiepli ar lielāku šķēsgriezumu (papildpiederums)

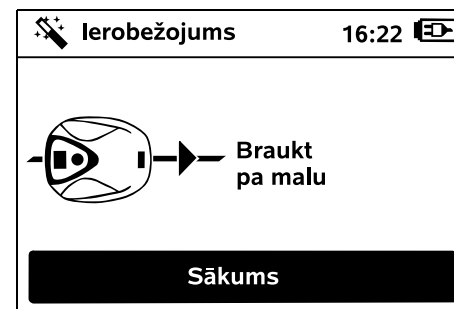
Pēc atbilstošo risinājumu piemērošanas atkārtojiet savienošanu pārī, nospiežot taustiņu OK.

OK



Ja stieples signālu nevar uztvert pareizi un aprakstītie pasākumi nesniedz gaidīto rezultātu, sazinieties ar izplatītāju.

9.13 Uzstādīšanas pārbaude



Sāciet braukšanu pa malu, nospiežot taustiņu OK; plaušanas nazis netiek aktivizēts.

OK



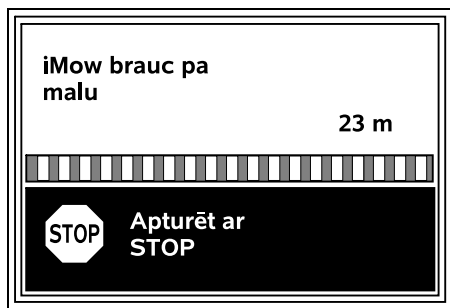
Pēc sākotnējās uzstādīšanas plaujmašina – robots aktīvas darbības laikā brauc pa plaujamās platības malu pamīšus abos virzienos. Tāpēc braukšana pa malu jāpārbauda pirmās uzstādīšanas laikā abos virzienos.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Braucot pa malu, tiek noteikta plaujmašīnas—robotu **māju zona**. (⇒ 14.5)

Ja plaujmašīna—robotu pirms braukšanas pa malu nesaņem GPS signālu, displejā redzams teksts „Gaidīt GPS”. Ja GPS signāls netiek uztverts, plaujmašīna—robotu tik un tā pēc dažām minūtēm sāk braucienu pa malu.



Kad plaujmašīna—robotu brauc pa malu, ejiet aiz tās un pārliecinieties:

- ka plaujmašīna—robotu brauc pa plaujamās platības malu, kā plānots;
- ka attālumi no šķēršļiem un plaujamās platības robežām ir pareizi;
- ka pareizi notiek pievienošanās pie bāzes stacijas un atvienošanās no tās.

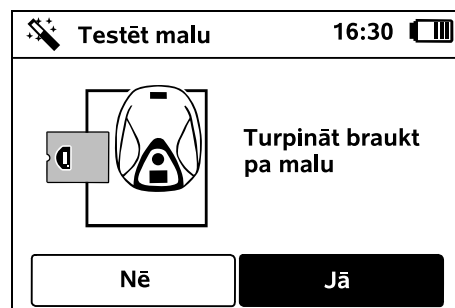
Displejā tiek rādīts nobrauktais attālums — šī vērtība metros ir nepieciešama, lai iestatītu **sākuma punktus** plaujamās platības malā. (⇒ 11.15)

- Vēlamajā vietā nolasiet un reģistrējiet parādīto vērtību. Pēc sākotnējās uzstādīšanas manuāli iestatiet sākuma punktu.

Braukšana pa malu tiek pārtraukta automātiski, ja ir šķēršļi vai pārāk slīpas nogāzes, vai manuāli, ja tiek nospiests taustiņš STOP.

- Ja brauciens pa malu ir automātiski apturēts, pielāgojiet ierobežojošās lentas pozīciju vai noņemiet šķēršļus.
- Pirms plaujmašīna—robotu turpina braukšanu pa malu, pārbaudiet tās pozīciju. Ierīcei ir jābūt vai nu uz ierobežojošās lentas, vai arī plaujamajā platībā ar priekšpusi pret ierobežojošo lentu.

Turpināšana pēc pārtraukuma



Turpiniet pēc malas apbraukšanas pārtraukuma, nospiežot taustiņu **Jā**.

Nospiežot **Nē**, tiek pārtraukta braukšanas gar ierobežojošo lentu, uzstādīšanas vednī tiek atvērta nākamā darbība.



Ieteikums

Nepārtrauciet malas apbraukšanu. Tādējādi var neatklāt iespējamās problēmas, kas saistītas ar plaujamās platības malas apbraukšanu vai pievienošanās bāzes stacijai.

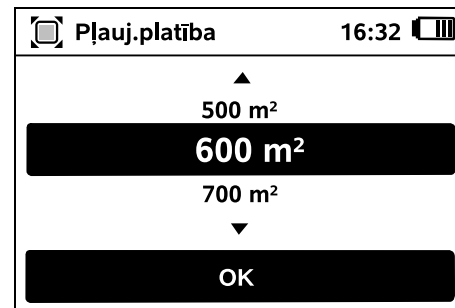
Ja nepieciešams, pēc sākotnējās uzstādīšanas var atkārtot braukšanu pa malu. (⇒ 11.14)

Kad plaujamā platība ir pilnībā apbraukta, plaujmašīna—robotu pievienojas bāzes stacijai. Pēc tam tiek sākts otrs malas apbraukšanas process pretējā virzienā.

Brauciena pa malu automātiska pabeigšana

Kad notiek pievienošanās pie bāzes stacijas pēc otra pilnīga brauciena, tiek parādīta nākamā darbība uzstādīšanas vednī.

9.14 Plaujmašīnas—robotu programmēšana



Ievadiet zālāja platības izmēru un apstipriniet ar OK.



Aprēķinot plaujamās platības lielumu, iekļaujiet bloķētās platības vai papildu platības.



Notiek jaunā plaušanas grafika
aprēķināšana.
Procesu var pārtraukt, nospiežot sarkano
STOP taustiņu ierīces augšējā daļā.

Plauš.grafiks

**Apstiprināt katru dienu
atsevišķi vai mainīt
darbības laiku**

OK

Apstipriniet norādi „Apstiprināt katru dienu atsevišķi vai mainīt darbības laiku”, nospiežot taustīnu OK.

001

Darbības laiki

16:34

PR

OT

TR

CE

PK

SE

SV

ieslēgt darbības laikus

☒

08:00 - 12:00

☒

13:00 - 17:00

Jauns darbības laiks

Tiek parādīti pirmdienas darbības laiki, un ir aktivizēts izvēlnes punkts **ieslēgt darbības laikus**.

Ar taustiņu OK tiek apstiprināti visi darbības laiki, un tiek parādīts nākamās dienas plāns.

i Mazām pļaušanas platībām pļaušanai netiek izmantotas visas nedēļas dienas. Šajā gadījumā netiek parādīti darbības laiki, un tiek izlaists izvēlnes punkts „Dzēst visus darb. laikus”. Arī dienas bez darbības laikiem ir jāapstiprina ar taustīnu OK.

Redzami **darbības laiki** var mainīties. Ar vadāmo krustiņu atlasiet vēlamo laika intervālu un nospiediet taustiņu OK, lai to atvērtu. (⇒ 11.7)

Ja ir nepieciešami papildu darbības laiki, atlasiet izvēlni **Jauns darbības laiks** un atveriet to, nospiežot taustiņu OK. Uzstādiet atlasēs logā jaunā darbības laika sākuma laiku un beigu laiku un apstipriniet ar taustiņu OK. Dienā var būt maksimāli trīs darbības laiki.

Ja visi parādītie darbības laiki tiek izdzēsti, atlasiet izvēlni **Dzēst visus darb. laikus** un apstipriniet ar taustiņu OK.

00

1

Darbības laiki

16:36



PR

OT

TR

CE

PK

SE

SV



Ieslēgt darbības laikus



Jauns darbības laiks

Apstiprinot svētdienas darbības laikus, parādās plaušanas grafiks.

000 7 16:37

PR OT TR CE PK SE SV

OK

Mainīt

Parādīto plaušanas grafiku
apstipriniet ar taustiņu OK, tad
uzstādīšanas vednī parādās
pēdējais solis.

Ja ir nepieciešamas izmaiņas, atlasiet **Mainīt** un pielāgojiet darbības laikus individuāli.

 Darbības laikā nepiederošām personām aizliegts uzturēties bīstamajās zonās. Attiecīgi pielāgojiet darbības laikus. Ievērojiet arī pašvaldību noteikumus par plaujmašīnas – robota lietošanu, kā arī norādes sadaļā „Jūsu drošībai”, (⇒ 6.) un, ja nepieciešams, mainiet darba laikus uzreiz vai pēc sākotnējās uzstādīšanas izvēlnē „Plauš. grafiks”. (⇒ 11.7)

Īpaši vajadzētu pārbaudīt kompetentajā iestādē, kurā dienas un nakts laikā ierīkst izmantot.

9.15 Sākotnējās uzstādīšanas pabeigšana

 Plaujamajā platībā noņemiet visus svešķermeņus (piem., rotaļlietas, darbarīkus).

iMow ir gatavs darbam

Ieteikums:
paaugstināt drošības pakāpi

OK

Pabeidziet sākotnējo uzstādīšanu, nospiežot taustiņu OK.

OK

! Pēc sākotnējās uzstādīšanas ir aktivizēta drošības pakāpe „Neviens”.

Ieteikums:

Iestatiet drošības pakāpi „Zema”, „Vidēja” vai „Augsta”. Tas garantē, ka nesankcionēti lietotāji nevar mainīt iestatījumus un pļaujmašīnu–robotu nevar izmantot kopā ar citām bāzes stacijām. (⇒ 11.16)

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Papildus aktivizējiet ierīces GPS aizsardzību. (⇒ 5.10)

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Palaist lietotni

Tagad var palaist iMow
zaļes plāvēja lietotni

OK

Lai nodrošinātu visas pļaujmašīnas–robotu funkcijas, viedtālrunī vai planšetdatorā ar interneta savienojumu un GPS uztvērēju ir jāinstalē un jāieslēdz **iMow lietotne**. (⇒ 10.)

Aizveriet dialoglodziņu, nospiežot taustiņu OK.

OK

9.16 Pirmā pļaušanas reize pēc sākotnējās uzstādīšanas

Ja pēc sākotnējās uzstādīšanas pabeigšanas iekrīt darbības laiks, pļaujmašīna–robotu nekavējoties sāk apstrādāt pļaujamo platību.

Sākt pļaušanu

Nē

Jā

Ja sākotnējā uzstādīšanas pabeigšana tiek veikta ārpus darbības laika, pļaušanu var sākt, nospiežot taustiņu OK. Ja pļaujmašīna–robotu nedrīkst pļaut, atlasiet „Nē”.

OK

10. iMow lietotne

Modeļi **RMI 632 C**, **RMI 632 PC** var vadīt, izmantojot **iMow lietotni**. Lietotne ir pieejama populārākajām operētājsistēmām to attiecīgajos lietotņu veikalos.



Plašāku informāciju skatiet tīmekļa vietnē web.imow.stihl.com/systems/.



Nodaļā „Jūsu drošībai” iekļautās norādes ir īpaši paredzētas visiem, kuri izmanto **iMow lietotni**. (⇒ 6.)

Aktivizēšana:

lai varētu veikt datu apmaiņu starp lietotni un pļaujmašīnu – robotu, specializētajam izplatītājam jāveic ierīces aktivizēšana ar īpašnieka e-pasta adresi. Uz e-pasta adresi tiek nosūtīta aktivizēšanas saite. **iMow lietotne** ir jāinstalē viedtālrunī vai planšetdatorā ar interneta savienojumu un GPS uztvērēju. E-pasta adreses īpašnieks tiek noteikts kā lietotnes administrators un galvenais lietotājs ar piekļuvi visām funkcijām.



Sargājiet e-pasta adreses un paroles datus, lai pēc viedtālruna vai planšetdatora nomaiņas atkārtoti varētu instalēt **iMow lietotni** (piemēram, pēc mobilās ierīces pazaudēšanas).

Datu pļūsma:

datu pārsūtīšana no pļaujmašīnas – robotu uz tīmekli (M2M pakalpojums) ir iekļauta pirkuma cenā. Datu pārsūtīšana nenotiek pastāvīgi, tāpēc var ilgt vairākas minūtes. Tiek veikta datu pārsūtīšana no lietotnes uz tīmekli, tāpēc atbilstīgi līgumam ar mobilo sakaru nodrošinātāju vai interneta nodrošinātāju var stāties izmaksas par internetu, kas jāsedz pašam lietotājam.



Neizmantojot bezvadu tīkla savienojumu un lietotni, GPS aizsardzība ir pieejama tikai bez e-pasta un SMS ziņojumiem.

Lietotnes **galvenās funkcijas**

- Pļaušanas grafika skatīšana un rediģēšana
- Sākt pļaušanu
- Ieslēgt un izslēgt automātiku
- Pļaujmašīnas – robota nosūtīšana uz bāzes staciju
- Datuma un laika maiņa

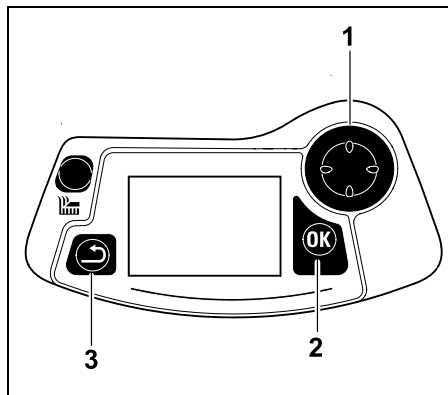
! Pļaušanas grafika maiņa, pļaušanas sākšana, automātikas ieslēgšana un izslēgšana, pļaujmašīnas – robota nosūtīšana uz mājām un datuma un laika maiņa var izraisīt darbības, ko citi cilvēki negaida. Tāpēc pirms iespējamām pļaujmašīnas – robota darbībām vienmēr informējiet iesaistītās personas.

- Ierīces informācijas un pļaujmašīnas – robota atrašanās vietas iegūšana

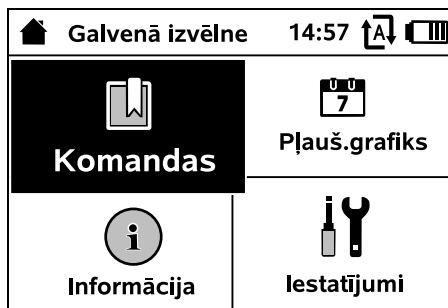
11. Izvēlne

11.1 Lietošanas instrukcija

- Nepieciešamības gadījumā izņemiet vadības konsoli. (⇒ 15.2)



Vadības ierīci (1) izmanto, lai pārvietotos izvēlnēs; nospiežot taustiņu OK (2), tiek apstiprināti iestatījumi un atvērtas izvēlnes. Izmantojot taustiņu Atpakaļ (3), izvēlnes var aizvērt.



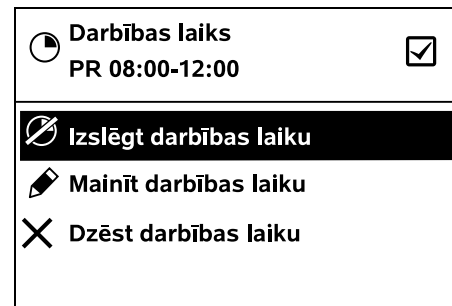
Galvenā izvēlne sastāv no 4 apakšizvēlnēm, kas attēlotas kā pogas. Atlasītā apakšizvēlne tiek izcelta melnā krāsā, un tā tiek atvērta ar taustiņu OK.



Otrajā izvēlnes līmenī ar cilnēm tiek parādītas attiecīgās apakšizvēlnes. Cilnes var atlasīt, nospiežot vadības krustiņu pa kreisi vai pa labi, un apakšizvēlnes, nospiežot vadības krustiņu uz leju vai uz augšu. Aktivās cilnes vai izvēlnes elementi tiek izcelti melnā krāsā.

Ritjosla displeja labajā malā norāda, ka, nospiežot vadības krustiņu uz leju vai augšu, tiek parādīti tālākie ieraksti.

Apakšizvēlnes tiek atvērtas, nospiežot taustiņu OK.



Apakšizvēlnē tiek uzskaitītas opcijas. Aktivie saraksta ieraksti tiek izcelti melnā krāsā. Nospiežot taustiņu OK, tiek atvērts atlases lodziņš vai dialoglodziņš.

Atlases lodziņš:

UU 7			Datums			10:09					
▲			▲			▲					
23			06			2018					
22			05			2017					
▼			▼			▼					
21			04			2016					
Diena			Mēnesis			Gads					

Iestatīšanas vērtības var mainīt, nospiežot vadības krustiņu. Pašreizējā vērtība ir iezīmēta melnā krāsā. Visas vērtības jāapstiprina ar taustiņu OK.

Dialoglodziņš:

Jaunais PIN 1234	
Mainīt	OK

Ja tiek saglabātas izmaiņas vai ir jāapstiprina ziņojumi, displejā parādās dialoglodziņš. Aktīvās pogas tiek iezīmētas melnā krāsā.

Vienā atlases opcijā var aktivizēt attiecīgo taustiņu, nospiežot vadības krustiņu pa kreisi vai pa labi.

Atlasītā opcija tiek apstiprināta ar taustiņu OK, un tiek atvērta iepriekšējā izvēlne.

11.2 Statusa rādījums

 Sākuma laiks PR 10:00	 Atlik. laiks 30:00
iMow gatavs darbam Automātika ieslēgta	

Statusa rādījuma displejs parādās,

- ja pļaujmašīnas–robota gaidīšanas režīms tiek pārtraukts, nospiežot taustiņu,
- ja galvenajā izvēlnē tiek nospiesta poga Atpakaļ,
- ekspluatācijas laikā.

 Sākuma laiks PR 10:00	 Atlik. laiks 30:00
------------------------------	---------------------------

Displeja augšējā daļā ir divi konfigurējami lauki, kuros var parādīt dažādu informāciju par pļaujmašīnu–robotu vai pļaušanas procesu. (⇒ 11.13)

Stāvokļa informācija bez pastāvīgas darbības — RMI 632, RMI 632 P:

iMow gatavs darbam Automātika ieslēgta

Displeja apakšējā daļā tiek parādīts teksts „iMow gatavs darbam” kopā ar attēlotu ikonu un automātisko stāvokli. (⇒ 11.5)



Stāvokļa informācija bez pastāvīgas darbības — RMI 632 C, RMI 632 PC:

MI 632 PC iMow gatavs darbam Automātika ieslēgta GPS aizsardz. iesl.

Displeja apakšējā daļā tiek parādīts pļaujmašīnas – robota nosaukums (⇒ 10.), teksts „iMow gatavs darbam” kopā ar attēlotu simbolu, automātikas statuss (⇒ 11.5) un informācija par GPS aizsardzību (⇒ 5.10).



Stāvokļa informācija notiekošo aktivitāšu laikā — visos modeļos:

	iMow pļauj zālāju

Notiekošas pļaušanas operācijas laikā displejs rāda tekstu „iMow pļauj zālāju” un parāda attiecīgo ikonu. Teksta informācija un ikona tiek pielāgotas pašlaik aktīvajam procesam.



	Uzmanību iMow sāk darbu

Pirms pļaušanas operācijas tiek parādīts teksts „Uzmanību — iMow sāk darbu” un brīdinājuma ikona.

i Mirgojošs displeja apgaismojums un skaņas signāls arī ziņo par gaidāmo pļaušanas motora iedarbināšanu. Pļaušanas nazis tiek ieslēgts tikai dažas sekundes pēc tam, kad pļaujmašīna—robotu sāk kustēties.

Malas pļaušana:

kamēr pļaujmašīna—robotu apstrādā pļaušanas platības malu, tiek parādīts teksts „Notiek malas pļaušana”.

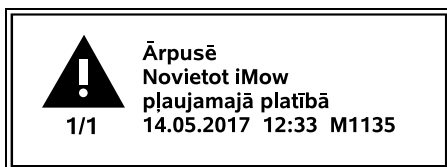
Braukt uz bāzes staciju:

kad pļaujmašīna—robotu brauc atpakaļ uz bāzes staciju, displejā parādās attiecīgais iemesls (piem., akumulators izlādējies, pļaušana ir pabeigta).

Akumulatora lādēšana:

akumulatora lādēšanas laikā parādās teksts „Notiek akumulatora uzlāde”.

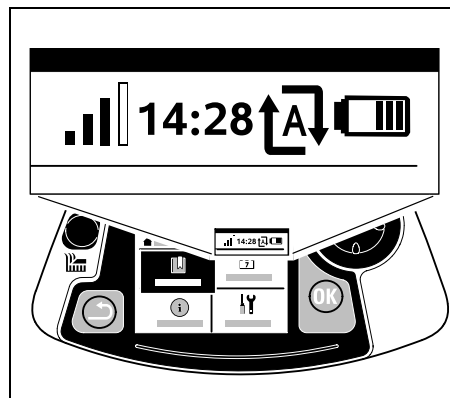
Ziņojumu displejs — visos modeļos:



parādās kļūdas, defekti vai rekomendācijas ar brīdinājuma ikonu, datumu, laiku un ziņu kodu. Ja vairāki ziņojumi ir aktīvi, tie parādās pārmaiņus. (⇒ 24.)

i Kad pļaujmašīna—robotu ir gatava darbam, pārmaiņus tiek parādīts ziņojums un stāvokļa informācija.

11.3 Informācijas zona



Displeja augšējā labajā stūrī parādās šāda informācija:

1. Akumulatora uzlādes līmenis vai uzlādes procesa stāvoklis
2. Automātiskā režīma stāvoklis
3. Laiks
4. Mobilā tīkla signāls (RMI 632 C, RMI 632 PC)

1. Uzlādes stāv.:

akumulatora ikona tiek izmantota, lai parādītu uzlādes stāvokli.

nav svītriņu — akumul. izlādējies no 1 līdz 5 svītriņām — daļēji izlādējies akumulators 6 svītriņas — akumulators ir pilnībā uzlādēts

Uzlādes laikā akumulatora ikonas vietā tiek parādīta **kontaktdakšas ikona**.

2. Automātiskā režīma stāvoklis: ar aktivizētu automātisko režīmu tiek parādīts **automātiskā režīma simbols**.

3. Laiks:

pašreizējais laiks tiek rādīts 24 stundu formātā.

4. Mobilā tīkla signāls:

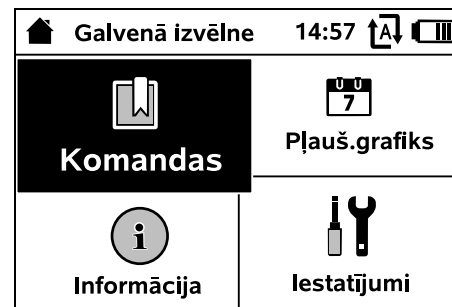
Signāla stiprums bezvadu savienojumam (GPRS) ir parādīts ar 4 svītriņām. Jo vairāk aizpildītu svītriņu, jo labāks signāls.

Ja radijs kļūdaini savienojums ar internetu, uztvērēja simbols tiek attēlots ar mazu x simbolu.

Bezvadu moduļa inicializācijas laikā (pārbaudiet aparatūru un programmatūru — piem., pēc pļaujmašīnas—robotu ieslēgšanas) tiek parādīts jautājuma zīmes simbols.



11.4 Galvenā izvēlne



Galvenā izvēlne tiek parādīta,

- ja stāvokļa josla (⇒ 11.2) tiek aizvērta, nospiežot taustiņu OK,
- kad tiek aktivizēta komanda „Galvenā izvēlne”;
- ja otrajā izvēlnes līmenī tiek nospiests taustiņš Atpakaļ.

1. Komandas (⇒ 11.5)

Galvenā izvēlne

Bloķēt iMow

Automātiskā režīma ieslēgšana un izslēgšana

Braukt uz bāzes staciju

Rokas vadība

Sākt pļaušanu

Sākt pļaušanu ar aizkavi

Izlaist nākamo darbības laiku

Malas pļaušana



2. Pļaušanas grafiks (⇒ 11.6)

Nedēļas plāna indikators, darbības laiku un pļaušanas ilguma apstrāde



3. Informācija (⇒ 11.9)

Ziņojumi

Notikumi

iMow statuss

Zālāja statuss

Bezvadu moduļa statuss (RMI 632 C, RMI 632 PC)



4. Iestatījumi (⇒ 11.10)

iMow

Uzstādīšana

Drošība

Apkope

Izplatītājs



11.5 Komandas



Atlasiet vēlamo komandu ar vadības krustiņu un palaidiet to ar taustiņu OK.

1. Galvenā izvēlne

2. Bloķēt iMow

3. Automātikas ieslēgšana/izslēgšana

4. Braukt uz bāzes staciju

5. Rokas vadība

6. Sākt pļaušanu

7. Sākt pļaušanu ar aizkavi

8. Izlaist nākamo darbības laiku

9. Malas pļaušana

1. Galvenā izvēlne:

Nospiežot OK, notiek atgriešanās galvenajā izvēlnē.



2. Bloķēt iMow:

aktivizējiet ierīces bloķēšanu.

Lai to atbloķētu, nospiediet norādīto taustiņu kombināciju. (⇒ 5.2)



3. Automātikas ieslēgšana vai izslēgšana:

Ar ieslēgtu automātisko režīmu stāvokļa norādē parādās teksts „Automātika ieslēgta”, un izvēlnēs blakus akumulatora ikonai parādās automātiskā režīma ikona. Pļaujmašīna–robotu apstrādā pļaujamo platību pilnībā automātiski.



Ar izslēgtu automātisko režīmu stāvokļa norādē parādās teksts „Automātika izslēgta”, un darbības laiki pļaušanas grafikā parādās kā neaktīvi (pelēki). Pļaujamās platības netiek apstrādātas automātiski. Pļaušanas operācijas var uzsākt ar komandām „Sākt pļaušanu” vai „Sākt pļaušanu ar aizkavi”.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Automātiku var ieslēgt un izslēgt arī lietotnē. Pēc automātikas izslēgšanas lietotnē pļaujmašīna–robotu atgriežas bāzes stacijā. (⇒ 10.)

4. Braukt uz bāzes staciju:

pļaujmašīna–robotu brauc atpakaļ uz bāzes staciju un uzlādē akumulatoru. Ar ieslēgtu automātisko režīmu pļaujmašīna–robotu nākamajā darbības laikā apstrādā no jauna pļaujamo platību.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Pļaujmašīnu–robotu var nosūtīt uz bāzes staciju arī no lietotnes. (⇒ 10.)

5. Rokas vadība:

Manuāla zālāja pļaušana. Drošības apsvērumu dēļ pļaušanas nazi var ieslēgt tikai, nospiežot un pieturot OK taustiņu un pēc tam nospiežot pļaušanas taustiņu. Stūrēšana notiek ar vadības krustiņu. (⇒ 15.6)



6. Sākt pļaušanu:

pēc aktivizēšanas pļaujmašīna–robotu automātiski sāk pļaušanas procesu. Nepieciešams iestatīt pļaušanas procesa beigas. Ja ir uzstādīta papildu platība, nospiežot taustiņu OK, jānosaka, vai pļaušana notiek papildu platībā vai galvenajā platībā. (⇒ 12.10) Noklusējuma iestatījumu pļaušanas ilgumam var mainīt ierīces uzstādījumos sadaļā „Pļaušanas laiks”. (⇒ 11.10)





Galvenajā izvēlnē ($\Rightarrow$ 11.4) komandu „Sākt pļaušanu” var aktivizēt arī, nospiežot **Pļaušanas taustīnu**.



Ja tika uzstādīta ārēja bāzes stacija ar celiņu, pirms komandas “Sākt plaušanu” aktivizēšanas novietojiet plaujmašīnu–robotu plaujamajā platībā.

RMI 632 C, RMI 632 PC:

„Sākt plaušanu” var aktivizēt arī lietotnē. (⇒ 10.)

7. Sākt plaušanu ar aizkavi:

pēc aktivizēšanas plaujmašīna – robots iedarbojas automātiski, bet tiek aizkavēts plaušanas process. Ir iestatīts plaušanas sākotnējais laiks un beigšanas laiks.



Ja ir uzstādīta **papildu platība**, nospiežot taustiņu OK, jānosaka, vai plaušana notiek papildu platībā vai galvenajā platībā.
(⇒ 12.10)

Noklusējuma iestatījumu plašākas
ilgumam vai aizkavei var mainīt ierīces
uzstādījumos sadaļā „Plašākas laiks” vai
„Aizkave”. (⇒ 11.10)



Ja tika uzstādīta ārēja bāzes stacija ar celiņu, pirms komandas „Sākt plaušanu ar aizkavi” aktivizēšanas novietojiet plaujmašīna–robotu plaujamajā platībā.

8. Izlaist nākamo darbības laiku:

šo komandu var izmantot, ja
plaujmašīna—robots nākamajā
darbības laikā nedrīkst strādāt (piemēram,
dārza svinības).



To apstiprinot, nākamajā darbības laikā nav jāplauj. Šāds bloķēts darbības laiks plaušanas grafikā ir redzams pelēkā krāsā. To plaušanai var atjaunot izvēlnē „Dienas grafiks” (⇒ 11.7)

Jā komanda tiek atkārtota vairākas reizes

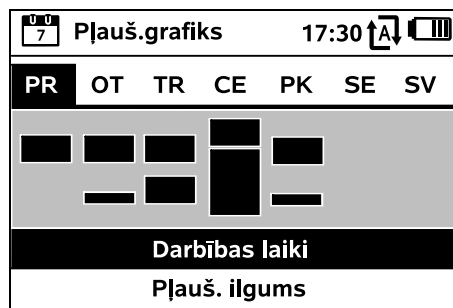
pēc kārtas, vienmēr tiek izlaists nākamais darbības laiks. Ja kārtējā nedēļā vairs nav darba laiku, parādās ziņojums „Nākamnedēļ netiks plauts”.

9. Malas plaušana:

pēc tās aktivizēšanas
plaujmašīna—robots plauj
plaujamās platības malu. Pēc
vienas kārtas tā dodas atpakaļ uz bāzes
staciju, lai uzlādētu akumulatoru.



11.6 Plaušanas grafiks



Saglabātais plaušanas grafiks ir pieejams izvēlnē „Plauš. grafiks” galvenajā izvēlnē. Taisnstūra platības attiecīgajā dienā attiecas uz saglabātajiem darbības laikiem. Melnā krāsā atzīmētajos darbības laikos var plaut, pelēkās zonas ir darba laiki bez plaušanas operācijām — piem., ar izslēgtu darbības laiku vai pēc komandas „Izlaist darbības laiku”. (⇒ 11.5)



Ar izslēgtu automātisko režīmu visi
pļaušanas grafiki ir neaktīvi un visi
darbības laiki ir pelēkā krāsā.

Ja vadības krustiņš ir nospiests uz augšu vai uz leju, apakšizvēlnē **var atlasīt darbības laikus** ($\Rightarrow$ 11.7) vai **pļaušanas ilgumu** ($\Rightarrow$ 11.8) un tos atvērt ar taustiņu OK.

Ja ir jāapstrādā **vienas dienas** darbības laiki, tad diena ir jāaktivizē ar vadības krustiņu (nospiesti pa kreisi vai pa labi) un apakšizvēlnē jāatver **Darbības laiki**.



11.7 Darbības laiki



Darbības laikos **ar ķeksīti** plaušana ir atļauta, un plaušanas grafikā tie ir izcelti melnā krāsā. 



Darbības laikos **bez ķeksīša** 
 pļaušana nav atļauta, un pļaušanas
 grafikā tie ir izcelti pelēkā krāsā.



Izpildiet norādījumus sadaļā „Pļaušanas ieteikumi — darbības laiki”. (⇒ 14.3)

Jo īpaši ir jāaizsargā trešās personas darbības laikā no piekļuves bīstamajā platībā.



RMI 632 C, RMI 632 PC:
Darbības laikus var rediģēt arī
lietotnē. (⇒ 10.)

Saglabātos darbības laikus var atlasīt un rediģēt.

Var atlasīt izvēlnes vienu **Jauns darbības laiks**, ja dienā ir saglabāti mazāk par 3 darbības laikiem. Papildu darbības laiks nedrīkst pārklāties ar citiem darbības laikiem.



Ja pļaujmašīna—robots atlasītajā dienā nedrīkst pļaut, jāatlasa izvēlnes viens **Dzēst visus darb. laikus.**



Darbības laika apstrāde:

Darbības laiks PR 08:00-12:00	☒
Izslēgt darbības laiku	
Mainīt darbības laiku	
Dzēst darbības laiku	

Ar **Izslēgt darbības laiku** vai **Izslēgt darbības laiku** darbības laiks tiek iespējots vai atspējots pļaušanas automātiskajam režīmam.



Ar **Mainīt darbības laiku** var mainīt laika logu.



Ja atlasītais darbības laiks vairs nav vajadzīgs, jāatlasa izvēlnes viens **Dzēst darbības laiku.**



Ja laika logs nav pietiekams nepieciešamajai pļaušanas operācijai un uzlādes procesam, darbības laiks ir jāpagarina vai jāpapilda, vai arī jāsamazina pļaušanas laiks. Parādās atbilstošais displeja ziņojums.

11.8 Pļaušanas ilgums

7	Pļauš. ilgums	11:02		
	Pielāgot pļaušanas ilgumu			
	Jauns pļaušanas grafiks			

Iknedēļas pļaušana ilgumu var iestatīt sadaļā **Pielāgot pļaušanas ilgumu**. Iestatītā vērtība ir saskaņota ar pļaujamās platības izmēru. (⇒ 9.14)
Izpildiet instrukcijas, kas norādītas sadaļā „Pielāgot programmēšanu”. (⇒ 15.3)



RFI 632 C, RFI 632 PC:
Pļaušanas ilgumu var iestatīt arī lietotnē. (⇒ 10.)

Komanda **Jauns pļaušanas grafiks** dzēš visus saglabātos darbības laikus. Uzstādīšanas vednī tiek atvērta darbība „Programmēt pļaujmašīnu—robotu”. (⇒ 9.8)



Ja pārprogrammēšanas pabeigšana iekrīt darbības laikā, pļaujmašīna—robots sāk pļaušanu automātiskajā režīmā pēc tam, kad dienas grafikā tiek apstiprinātas pļaušanas reizes.

11.9 Informācija

	Informācija	10:32		
Ziņojumi				
Konstatēts lietus		PK 13:52		
Ieteikums		SV 15:00		

1. Ziņojumi:
aktīvo kļūdu, traucējumu un ieteikumu saraksts; displejs kopā ar norises laiku.
Darbības laikā bez traucējumiem parādās teksts „Nav ziņojumu”.
Ziņojuma detaļas tiek parādītas, nospiežot taustiņu OK. (⇒ 24.)



2. Notikumi:
pļaujmašīnas—robota neseno darbību saraksts.
Notikuma detaļas (papildu teksts, datums un kods) tiek parādītas, nospiežot taustiņu OK.



Ja dažas darbības notiek neparasti bieži, izplatītājs ir gatavs sniegt plašāku informāciju. Kļūda normālas ekspluatācijas laikā tiek dokumentēta ziņojumos.

3. iMow statuss:
Pļaujmašīnas—robota informācija



- Uzlādes līmenis:
akumulatora uzlādes līmenis procentos
- Atlik. laiks:
atlikušais pļaušanas ilgums pašreizējā nedēļā stundās un minūtēs
- Datums un laiks

- Sākuma laiks:
nākamās plānotās pļaušanas reizes sākuma laiks
- Visu pabeigto pļaušanas reižu skaits
- Pļaušanas h:
pabeigtu pļaušanas reižu ilgums stundās
- Attālums:
kopējais nobrauktais attālums metros
- Sēr. Nr.:
pļaujmašīnas–robota sērijas numurs, arī lasiet plāksnītē nodalījumā zem vadības konsoles.
- Akumulators:
akumulatora sērijas numurs
- Programmatūra:
uzstādītās ierīces programmatūra

4. Zālāja statuss:

Informācija par zālāja platību



- Pļaušanas platības kvadrātmetros:
vērtība tiek ievadīta sākotnējās uzstādīšanas vai jaunas uzstādīšanas laikā. (⇒ 9.7)
- Apļa laiks:
apļa ap pļaujamo platību ilgums minūtēs un sekundēs
- Sākuma punkti 1.–4.:
attiecīgā sākuma punkta no bāzes stacijas metros, ko mēra pulksteņrādītāja kustības virzienā, noņemšana. (⇒ 11.15)
- Apjoms:
pļaujamās platības apjoms metros
- Malu pļauš.:
malu pļaušanas biežums nedēļā (⇒ 11.14)

5. Bezvadu moduļa statuss (RMI 632 C, RMI 632 PC):

Bezvadu moduļa informācija



- Satelīti:
aizsniedzamo satelītu skaits
- Pozīcija:
pašreizējā pļaujmašīnas–robota pozīcija; pieejams noteiktiem satelīta savienojumiem
- GPRS:
mobilā tīkla signāla stiprums; jo vairāk plusiņu zīmes (maks. „++++”) tiek parādītas, jo labāks ir savienojums.
- Tīkls:
tīkla identificēšana sastāv no valsts koda (MCC) un nodrošinātāja koda (MNC)
- Mobilā tālruņa nr.:
lietotāja mobilā tālruņa numurs; tiek ievadīts lietotnē. (⇒ 10.)
- IMEI:
bezvadu moduļa aparatūras numurs
- IMSI:
starptautiskā mobilā abonenta identitāte
- SW:
bezvadu moduļa programmatūras versija
- Sēr. Nr.:
bezvadu moduļa sērijas numurs

11.10 Iestatījumi

Iestatījumi		15:03		
iMow				
Lietus sens.		< "I" >		
Pļauš. laiks		00:30		
Aizkave		00:00		

1. iMow:

ierīces iestatījumu pielāgošana (⇒ 11.11)



2. Uzstādīšana:

uzstādīšanas pielāgošana un testēšana (⇒ 11.14)



3. Drošība:

drošības iestatījumu pielāgošana (⇒ 11.16)



4. Apkope:

apkope un tehniskā apskate (⇒ 11.17)



5. Izplatīt. zona:

izvēlne ir aizsargāta ar **izplatītāja kodu**. Izplatītājs veic ar šīs izvēlnes palīdzību dažādus apkopes un servisa darbus.



11.11 iMow zāles plāvējs — ierīces iestatījumi

1. Lietus sensors

Lietus sensoru var regulēt tā, ka pļaušana tiek pārtraukta vai netiek sāukta, ja līst lietus.



- Lietus sensora iestatīšana (⇒ 11.12)

2. Pļaušanas laiks

Iestatiet pļaušanas ilguma noklusējuma vērtību pēc komandas „Sākt pļaušanu” aktivizēšanas. (⇒ 11.5)



3. Aizkave

Iestatiet aizkaves noklusējuma vērtību pēc komandas „Sākt pļaušanu ar aizkavi” aktivizēšanas. (⇒ 11.5)



4. Statusa rādījums

Atlasiet informāciju, ko vēlaties redzēt statusa rādījuma joslā. (⇒ 11.2)



- Statusa rādījuma iestatīšana (⇒ 11.13)

5. Laiks

Iestatiet pašreizējo laiku. Iestatītajam laikam jāatbilst faktiskajam laikam, lai novērstu nejaušu pļaujmašīnas–robotu pļaušanas darbību.



RFI 632 C, RFI 632 PC:

Laiku var arī iestatīt, izmantojot lietotni. (⇒ 10.)

6. Datums

Iestatiet pašreizējo datumu. Iestatītajam datumam jāatbilst faktiskajam kalendāra datumam, lai novērstu nejaušu pļaujmašīnas–robotu pļaušanas darbību.



RFI 632 C, RFI 632 PC:

Datumu var arī iestatīt, izmantojot lietotni. (⇒ 10.)

7. Datuma forma

Iestatiet vēlamo datuma formātu.



8. Slides maiņa

Pļaujmašīna–roboti parasti pārvietojas ar 6 cm nobīdi uz centra pusi gar ierobežojošo lentu. Ar šo vērtību tiek garantēta optimāla pievienošanās bāzes stacijai. Arī iMow Ruler ir iestatīts ar 6 cm slides maiņu.



STIHL iesaka nemainīt noklusējuma vērtību — 6 cm.

- Ja tomēr nepieciešams, ar taustiņu OK atveriet atlasē logu un iestatiet vēlamo vērtību (no 3 cm līdz 9 cm).

9. Valoda

Iestatiet vēlamo displeja valodu. Pēc noklusējuma tiek iestatīta tā valoda, kas tiek atlasīta sākotnējās uzstādīšanas laikā.



10. Kontrasts

Ja nepieciešams, var regulēt displeja kontrastu.



11. Energorežīms

(RFI 632 C, RFI 632 PC):

Ar ieslēgtu GPRS (noklusētais iestatījums) pļaujmašīnu–robotu jebkurā laikā var savienot ar internetu un sasniegt, izmantojot lietotni. (⇒ 10.)



Ja ir ieslēgts ECO režīms, tiek samazināts enerģijas patēriņš atpūtas brīžos, kad datu pārraide ir deaktivizēta; šādā gadījumā pļaujmašīnu–robotu nav iespējams sasniegt, izmantojot lietotni. Lietotnē tiek parādīti pēdējie pieejamie dati.

11.12 Lietus sensora iestatīšana

Lai iestatītu 5 posmu sensoru, nospiediet vadības krustiņu pa kreisi vai pa labi. Pašreizējā vērtība tiek parādīta izvēlnē „Iestatījumi” ar pārtrauktas līnijas grafiku.



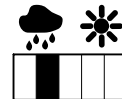
Regulētāja nobīde ietekmē

- lietus sensora jutību;
- laiku, cik ilgi pļaujmašīna–roboti pēc lietus uzgaida, lai sensora virsma nožūtu.

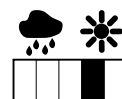
Izmantojot vidēju jutību, pļaujmašīna–roboti ir gatavi lietošanai normālos vides apstākļos.



Bīdiet svītrīņas tālāk **pa kreisi** pļaušanai pie augstāka mitruma. Pavisam pa kreisi pļaujmašīna–roboti pļauj pat mitros vides apstākļos un nepārtrauc pļaušanas procesu, ja sensoru skar lietus pīles.



Bīdiet svītrīņas tālāk **pa labi** pļaušanai pie mazāka mitruma. Pavisam pa labi pļaujmašīna–roboti pļauj tikai tad, ja lietus sensors ir pilnīgi sauss.



11.13 Statusa rādījuma iestatīšana

Lai konfigurētu stāvokļa displeju, atlasiet kreiso vai labo displeju ar vadības krustiņu un nospiediet taustiņu OK.

Uzlādes līmenis:

akumulatora ikonas displejs kopā ar uzlādes līmeni procentos



Atlik. laiks:

atlikušais pļaušanas ilgums pašreizējā nedēļā stundās un minūtēs



Laiks un datums:

pašreizējais datums un laiks



Sākuma laiks:

nākamās plānotās pļaušanas reizes sākuma laiks. Pie pašreizējā darbības laika tiek parādīts teksts „aktīvs”.



Pļauš. reizes:

līdz šim veikto pļaušanas reižu skaits



Pļaušanas h:

līdz šim veikto pļaušanas reižu ilgums

Attālums:

kopējais nobrauktais attālums

GPRS signāls

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

Signāla stiprums bezvadu savienojumam ar tīkla identifikāciju. Neliels x vai jautājuma zīme norāda uz neesošu interneta savienojumu pļaujmašīnai—robotam. (⇒ 11.3), (⇒ 11.9)

GPS signāls

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

Pļaujmašīnas—robota GPS koordinātes. (⇒ 11.9)



Ja ir uzstādīta ārēja bāzes stacija, kā arī celiņi un šauras vietas, iestatot nobīdītu braukšanu mājās, jāuzstāda **meklēšanas cilpa**. (⇒ 12.12)

Nobīdītai braukšanai mājās attālumam starp stieplēm jābūt vismaz 2 m.

2 ASM (pretiesprūšanas manevrs):

ja ASM ir ieslēgts, pļaujmašīna – robots pēc iesprūšanas sāk izvairīšanās procesu. **Ieslēgts** — ASM var ieslēgt, lai novērstu iesprūšanu.

Izslēgts — standarta iestatījums. ASM jābūt izslēgtam,

- ja pļaujamajā platībā ir lielāki līdzieni laukumi (piemēram, asfaltēts piebraucamais ceļš);
- ja pļaujmašīna? – robots darbības laikā bieži negaidīti pagriežas par 90°;
- ja pļaujmašīna – robots darbības laikā paliek uz vietas un rāda ziņojumu 1131, bet nav iesprūdis.

3. Jauna uzstādīšana:

Uzstādīšanas asistents tiek atsāknēts, esošais pļaušanas grafiks tiek izdzēsts. (⇒ 9.7)

4. Sākuma punkti:

Pļaujmašīna – robots sāk pļaušanas reizes no bāzes stacijas (noklusējuma iestatījums) vai sākuma punkta.

Sākuma punkti jānosaka:

- ja tiek piebraukts tieši pie dalītām platībām, jo tās nav pietiekami apstrādātas;
- ja platības ir pieejamas tikai pa celiņu. Šajās dalītajās platībās ir jānosaka vismaz viens sākuma punkts.

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Sākuma punktiem var piešķirt **rādīsumu**. Sākot pļaušanu attiecīgajā sākuma punktā, pļaujmašīna – robots vispirms pļauj apla formas laukumā ap sākuma punktu. Tikai pēc tam, kad ir apstrādāta šī zona, pļaušana tiek turpināta atlikušajā pļaujamajā platībā.

- Sākuma punktu iestatīšana (⇒ 11.15)

5. Malas testēšana:

Sāciet braukšanu pa malu, lai pārbaudītu, vai lentas izvietojušs ir pareizs. Uzstādīšanas asistentā tiek parādīta darbība „Pārbaudīt uzstādīšanu”. (⇒ 9.13)



Lai pārbaudītu, vai ierobežojošās stieples izvietojušs ap bloķētajām platībām ir pareizs, novietojiet pļaujmašīnu – robotu ar priekšējo daļu pret bloķēto platību pļaujamās platības iekšpusē un sāciet braukšanu pa malu.

Braucot pa malu, tiek noteikta pļaujmašīnas – robota māju zona. Ja nepieciešams, jau saglabātu māju zonu var paplašināt. (⇒ 14.5)

6. Malas pļaušana:

nosakiet malas pļaušanas biežumu.

Nekad — mala netiek pļauta nekad.

Vienreiz — standarta iestatījums, mala tiek pļauta vienreiz nedēļā.

Divreiz — mala tiek pļauta divreiz nedēļā.

7. Papildu platības

Papildu platību atbloķēšana.

Neaktīva — standarta iestatījums

Aktīva — iestatījums, ja jāpļauj papildu platības. Izmantojot komandu „Sākt pļaušanu” un „Sākt pļaušanu ar aizkavi”, jāatlasa pļaušanas platība (galvenā platība/papildu platība). (⇒ 12.10)

11.15 Sākuma punktu iestatīšana

Lai iestatītu vai nu

- apgūtus sākuma punktus, vai
- atlasītu vēlamo sākuma punktu un definētu manuāli.

Apgūt sākuma punktus:

nospiežot taustiņu OK,  plaujmašīna—robotu sāk mācību braucienu gar ierobežojošo lentu. Ja tā nav veikusi dokošanu, vispirms tā brauc uz bāzes staciju. Visi esošie sākuma punkti tiek dzēsti.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

mācību brauciena laikā tiek noteikta plaujmašīnas—robota māju zona. Nepieciešamības gadījumā saglabātu māju zonu ir iespējams paplašināt. (⇒ 14.5)

Braukšanas laikā, nospiežot taustiņu OK, var iestatīt 4 sākuma punktus.

Mācību procesa pārtraukšana.

Manuāli — nospiežot taustiņu STOP.

Automātiski — ar šķēršļiem pie plaujamās platības malas.

- Ja mācību brauciens tiek automātiski apturēts, pielāgojiet ierobežojošās lentas pozīciju vai noņemiet šķēršļus.
- Pirms turpināt mācību braucienus, pārbaudiet plaujmašīnas—robota pozīciju. Ierīcei ir jābūt vai nu uz ierobežojošās lentas, vai plaujamajā platībā ar priekšpusi ierobežojošās lentas virzienā.

Mācību procesa pabeigšana.

Manuāli — pēc pārtraukuma.

Automātiski — pēc dokošanas.

Jaunie sākuma punkti tiks saglabāti, apstiprinot tos ar taustiņu OK.

Uzsākšanas biežums:

ar uzsākšanas biežumu nosaka, cik reižu plaušanas process jāsāk no sākuma punkta. Noklusējuma vērtība ir 2 līdz 10 plaušanas reizes (2/10) no katra sākuma punkta.

- Ja nepieciešams, mainiet pēc mācībām uzsākšanas biežumu.
- Ja mācību process tiek izbeigts priekšlaicīgi, ar komandas palīdzību sūtiet plaujmašīnu—robotu uz bāzes staciju. (⇒ 11.5)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** pēc mācību brauciena katru sākuma punktu var noteikt ar **rādiusu** lielumā no 3 m līdz 30 m. Saglabātajiem sākuma punktiem pēc noklusējuma nav piešķirts neviens rādiuss.



Sākuma punkts ar rādiusu:

ja plaujmašīna—robotu ir uzsākusi plaušanas reizi attiecīgajā sākuma punktā, vispirms plaujmašīna—robotu plauj sākuma punkta apļa zonas iekšpusē. Pēc tam tiek apstrādāta atlikusī plaujamā platība.

Iestatiet manuāli sākuma punktu no 1 līdz 4:

nosakiet attālumu no sākuma punkta līdz bāzes stacijai un definējiet uzsākšanas biežumu.

Attālums atbilst brauciena attālumam no bāzes stacijas līdz sākuma punktam metros, ko mēra pulksteņrādītāja kustības virzienā.

Uzsākšanas biežums var būt no 0 līdz 10 plaušanas reizēm (0/10) un 10 no 10 plaušanas reizēm (10/10).

RMI 632 C, RMI 632 PC:

katru sākuma punktu var noteikt ar **rādiusu** lielumā no 3 m līdz 30 m.



Bāzes stacija ir definēta kā **sākuma punkts 0**, parasti plaušanas operācijas sākas no turienes.

Uzsākšanas biežums atbilst aprēķinātajai atlikušajai vērtībai, kas vienāda ar 10 no 10 braucieniem.



11.16 Drošība

1. Ierīces bloķēšana
2. Pakāpe
3. GPS aizsardzība (RMI 632 C, RMI 632 PC)
4. Mainīt PIN kodu
5. Starta signāls
6. Brīdinājuma signāli
7. Izvēlnes signāli
8. Bērnu aizsardzība
9. Taustiņu bloķēšana
10. Savienot pāri iMow un bāzes staciju

1. Ierīces bloķēšana

Ar taustiņu OK tiek aktivizēta ierīces bloķēšana, un plaujmašīnu—robotu vairs nevar ekspluatēt. Plaujmašīna—robotu ir jābloķē pirms apkopes un tīrīšanas, transportēšanas un pārbaudes. (⇒ 5.2)

- Lai ierīci atbloķētu, nospiediet attēlā parādīto taustiņu kombināciju (plaušanas un OK taustiņus).



2. Pakāpe

Var iestatīt 4 drošības pakāpes, un atbilstīgi pakāpei tiek aktivizētas noteiktas bloķēšanas un aizsardzības ierīces.

- **Nav:**
plaujmašīna–roboti ir neaizsargāti.
- **Zema:**
Zādzībaizsardzība ir aktīva; savienot pārī plaujmašīnu–robotu un bāzes staciju un atiestatīt ierīces rūpnīcas iestatījumus var tikai pēc PIN koda ievadīšanas.
- **Vidēja:**
tādi paši iestatījumi kā pakāpei „Zema”, bet papildus ir aktīva laika bloķēšana.
- **Augsta:**
tādi paši iestatījumi kā pakāpei „Vidēja”, taču iestatījumus var mainīt tikai pēc PIN koda ievadīšanas.



Ieteikums

Iestatiet drošības pakāpi „Zema”, „Vidēja” vai „Augsta”.

- Atlasiet vajadzīgo pakāpi un nospiediet taustiņu OK; ja nepieciešams, ievadiet 4 ciparu PIN kodu.

Zādzībaizsardzība

Ja plāvējs tiek turēts pacelts aiz roktura ilgāk nekā 10 sekundes vai tiek sagāzts, tiek parādīts PIN koda ievades pieprasījums. Ja PIN kods netiek ievadīts 1 minūtes laikā, atskan trauksmes signāls, tiek izslēgta arī automātika.

Saites bloķēšana

PIN koda pieprasījums pirms plaujmašīnas–robotu un bāzes stacijas savienošanas pārī.

Atiestatīšanas bloķēšana

PIN koda pieprasījums pirms ierīces atiestatīšanas uz rūpnīcas iestatījumiem.

Laika bloķēšana



PIN koda pieprasījums, lai mainītu iestatījumu, ja PIN kods nav ievadīts ilgāk kā 1 mēnesi.

Iestatījumu aizsardzība

PIN koda pieprasījums, ja tiek mainīti iestatījumi.

3. GPS aizsardzība

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

Pozīcijas uzraudzības ieslēgšana un izslēgšana. (⇒ 5.10)



Ieteikums

Vienmēr ieslēdziet GPS aizsardzību.

Pirms ieslēgšanas ievadiet īpašnieka **mobilā tālruņa numuru** lietotnē (⇒ 10.) un plaujmašīnā–robotā iestatiet drošības pakāpi kā „Zema”, „Vidēja” vai „Augsta”.

4. Mainīt PIN kodu

Ja nepieciešams, 4 ciparu PIN kodu var mainīt.



Izvēlnes vienums „Mainīt PIN kodu” tiek parādīts tikai drošības pakāpei „Zema”, „Vidēja” vai „Augsta”.

- Vispirms ievadiet veco PIN kodu un nospiediet taustiņu OK.
- Iestatiet jaunu 4 ciparu PIN kodu un nospiediet taustiņu OK.



Ieteikums

Pierakstiet mainīto PIN kodu.

Ja PIN kods tiek ievadīts nepareizi 5 reizes, ir nepieciešams 4 ciparu **galvenais kods**, kā arī tiek izslēgta automātika.

Lai iestatītu galveno kodu, izplatītājam jānosūta 9 ciparu sērijas numurs un 4 ciparu datums, kas tiek rādīts atlasē logā.

5. Starta signāls

Akustiskā signāla ieslēgšana vai izslēgšana; tas atskan, pirms tiek ieslēgts plaušanas nazis.



6. Brīdinājuma signāli

Akustiskā signāla ieslēgšana vai izslēgšana; tas atskan, ja plaujmašīna–roboti saduras ar šķērslī.



7. Izvēlnes signāli

Akustiskā klikšķa signāla ieslēgšana vai izslēgšana; tas atskan, ja izvēlne tiek atvērta vai atlase tiek apstiprināta, nospiežot taustiņu OK.



8. Bērnu aizsardzība

Ierīces ieslēgšana un izslēgšana, kas neļauj plaušanas nazim darboties, ja ar ierīci rotālājas.

Darbības princips:

Ja īsā laikā atkārtoti nostrādā trieciena devējs, kad bērns rotālājas ar plaujmašīnu–robotu, plaušanas nazis tiek izslēgts, un plaujmašīna–roboti paliek uz vietas un rāda ziņojumu.

Ja trieciena devējs vairs netiek aizskarts, plaujmašīna–roboti pēc pāris sekundēm turpina automātisku plaušanu.

9. Taustiņu bloķēšana

Ja ir ieslēgta taustiņu bloķēšana, taustiņus vadības konsolē var izmantot tikai tad, ja vispirms tiek nospiests un turēts taustiņš **Atpakaļ**, pēc tam tiek nospiests vadības krustiņš **uz priekšu**.

Taustiņu bloķēšana tiek aktivizēta 2 minūtes pēc pēdējās taustiņa nospiešanas reizes.



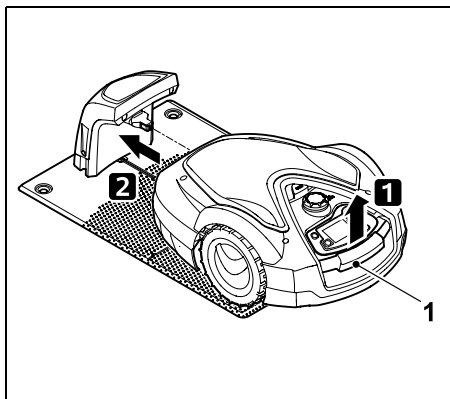
10. Savienot pārī iMow un bāzes staciju

Pēc ekspluatācijas sākšanas plaujmašīna–roboti darbojas tikai ar komplektā iekļauto bāzes staciju. Pēc bāzes stacijas vai elektronisko



komponentu nomaiņas plaujmašīnā—robotā vai arī darbinot plaujmašīnu—robotu citā plaujamajā platībā ar citu bāzes staciju, plaujmašīna—robots un bāzes stacija ir jāsavieno pāri.

- Uztādiat bāzes staciju un pievienojiet ierobežojošo lentu. (⇒ 9.9), (⇒ 9.11)



Paceliet plaujmašīnu—robotu aiz transportēšanas roktura (1) nedaudz uz augšu un atbrīvojiet piedziņas riteņus. Atbalstot ierīci uz priekšējiem riteņiem, iebīdiat to bāzes stacijā.

- Nospiežot taustiņu OK, ievadiet PIN kodu; plaujmašīna—robots meklē stieples signālu un automātiski to saglabā. Šis process ilgst vairākas minūtes. (⇒ 9.12)

i PIN kods nav nepieciešams, ja ir iestatīta drošības pakāpe „Nav”.

11.17 Apkope

1. Naža maiņa

Nospiežot OK, tiek apstiprināta jauna plaušanas naža uzstādīšana.

i Ja nazis tiek lietots ilgāk par 200 stundām, parādās ziņojums „Mainīt plauš. nazi”. (⇒ 16.4)

2. Stieples lūzuma meklēšana

Ja bāzes stacijā ātri mirgo sarkanā gaismas diode, ir konstatēts ierobežojošās lentas pārtraukums. (⇒ 13.1)

- Stieples lūzuma meklēšana (⇒ 16.7)

3. Iestatījumu atiestatīšana

Nospiežot OK, tiek atiestatīti plaujmašīnas—robota rūpnīcas iestatījumi, un uzstādīšanas vednis tiek palaists atkārtoti. (⇒ 9.7)

- Nospiediet taustiņu OK un ievadiet PIN kodu.



i PIN kods nav nepieciešams, ja ir iestatīta drošības pakāpe „Nav”.

12. Ierobežojošā lenta

i **Pirms ierobežojošās lentas ieklāšanas,** jo

īpaši pirms pirmās uzstādīšanas reizes, izlasiet visu nodaļu un precīzi plānojiet lentas ieklāšanu.



Veiciet pirmo uzstādīšanu, izmantojot uzstādīšanas vedni. (⇒ 9.7)

Ja nepieciešama palīdzība, STIHL izplatītājs labprāt palīdzēs sagatavot plaujamo platību un uzstādīt ierobežojošo lentu.

Pirms ierobežojošās lentas galīgās nofiksēšanas pārbaudiet uzstādīšanu. (⇒ 9.13) Stieples ieklājuma korekcija parasti ir nepieciešama celiņu zonā, kā arī šaurās vietās vai bloķētās platībās.

Var pastāvēt novirzes,

- ja ir izsmeltas plaujmašīnas—robota tehniskās iespējas, piemēram, ļoti garu celiņu gadījumā, vai izklājot platībās ar metāla priekšmetiem vai uz metāla zem zālāja (piem., uz ūdensvadiem vai elektrības vadiem);
- kad strukturāli tiek īpaši pārveidota plaujamā platība, lai izmantotu plaujmašīnu—robotu.

i Šajā lietošanas pamācībā norādītie stieples attālumi ir pielāgoti ierobežojošās lentas ieklāšanai uz zālāja virsmas.

Ierobežojošo lentu var aprakt līdz 10 cm dziļi (piem., ar ieklāšanas mašīnu).

Aprakšana augsnē parasti ietekmē signāla uztveršanu, jo īpaši, ja uz ierobežojošās lentas ir uzstādīti dēļi vai bruģis. Plaujmašīna—robots, iespējams, brauc ar nobīdi tālāk uz āru gar ierobežojošo lentu, kas prasa vairāk telpas celiņiem, šaurām ejām un braucot pa malu. Ja nepieciešams, noregulējiet stieples ieklājumu.

12.1 Ierobežojošās lentas izvietojšanas plānošana

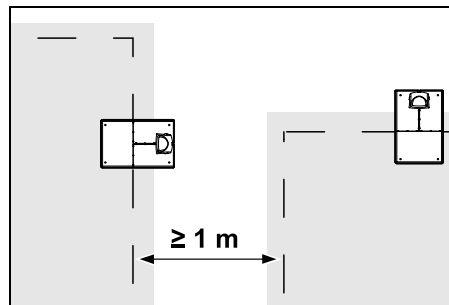
i Ievērojiet **uzstādīšanas piemērus** lietošanas pamācības beigās. (⇒ 27.)

Lai izvairītos no turpmākiem labojumiem, ierobežojošās lentas izvietojšanas laikā uzstādiat bloķētās platības, celiņus, papildu platības, meklēšanas cilpas un lentas rezerves.

- **Nosakiet bāzes stacijas atrašanās vietu** (⇒ 9.1)

- **Šķēršļus** pļaujamā platībā noņemiet vai nodrošiniet bloķētās platības. (⇒ 12.9)
- **Ierobežojošā lenta:** ierobežojošā lenta ir jāiekļāj pa apli ap visu pļaujamo platību. Maksimālais garums: **500 m**
- **Pļaujamajās platībās,** kas ir < 100 m², vai, ja lentas garums ir < 175 m, kopā ar ierobežojošo lentu jāuzstāda piederums **AKM 100.** (⇒ 9.10)
- **Celiņi un piegulošās platības:** lai pļautu automātiskajā režīmā, visas pļaujamās platības jāsavieno ar **celiņiem.** (⇒ 12.11)
Ja nepietiek vietas, jāierīko **papildu platības.** (⇒ 12.10)
- Iekļājot ierobežojošo lentu, jāievēro **atstarpes** (⇒ 12.5):
ar norobežotām piebraucamām platībām (apvidus augstuma atšķirība +/- 1 cm, piemēram, gājēju celiņiem): **0 cm**
celiņiem: **27 cm**
augstiem šķēršļiem (piemēram, sienas, koki): **33 cm**
Minimālais stieples atstatums šaurās vietās: **54 cm**
pie ūdens platībām un potenciālām avārijas vietām (malas, paaugstinājumi): **100 cm**
- **Stūri:** izvairieties no izvietojanas šaurā leņķī (mazākā par 90°)
- **Meklēšanas cilpas:** ja jāizmanto pārceltā braukšana mājup (koridors), pie celiņiem vai ārējām bāzes stacijām jābūt uzstādītām meklēšanas cilpām. (⇒ 12.12)

- **Lentas rezerves:** lai ierobežojošās lentas izvietojumu varētu pēc tam viegli mainīt, jāuzstāda vairākas lentas rezerves. (⇒ 12.15)



Pļaujamās platības nedrīkst pārklāties. Jāievēro **≥ 1 m** minimālais attālums starp divu pļaujamo platību ierobežojošām lentām.

- **Ierobežojošās lentas** satīti pārpalikumi var radīt traucējumus, un tie ir jānoņem.

12.2 Pļaujamās platības skices izveidošana



Uzstādot pļaujmašīnu–robotu un bāzes staciju, ir ieteicams izveidot pļaujamās platības skici. Šīs lietošanas pamācības sākumā šim nolūkam ir paredzēta lapa. Šī skice ir jāatjaunina, veicot turpmākus grozījumus.

Skices saturs:

- **pļaujamās platības kontūrs** ar galvenajiem šķēršļiem, ierobežojumiem un ierobežotas piekļuves platībām, kur pļaujmašīna–robots nedrīkst strādāt. (⇒ 27.)
- **bāzes stacijas** stāvoklis (⇒ 9.9)

- **ierobežojošās lentas** stāvoklis. Ierobežojošā lenta pēc neilga laika ieaug augsnē, un tā vairs nav redzama. Īpaša stieples vilkšana, lai atzīmētu šķēršļus. (⇒ 9.10)
- **stieples savienotāja** stāvoklis. Izmantotie stieples savienotāji pēc neilga laika vairs nav redzami. To pozīcija ir jāatzīmē, lai tos nomainītu, ja nepieciešams. (⇒ 12.16)

12.3 Ierobežojošās lentas izvietojšana

- Izmantojiet tikai oriģinālos fiksēšanas elementus un oriģinālo ierobežojošo lentu. **Uzstādīšanas komplekti** ar nepieciešamajiem uzstādīšanas materiāliem ir pieejami kā piederumi pie STIHL izplatītāja. (⇒ 18.)

Izvietojšanas virziena (pulksteņrādītāju kustības virzienā vai pretēji) var izvēlēties pēc nepieciešamības.

Nekad neizraujiet fiksēšanas elementus, izmantojot ierobežojošo lentu, vienmēr izmantojiet piemērotu rīku (piem., knaibles).

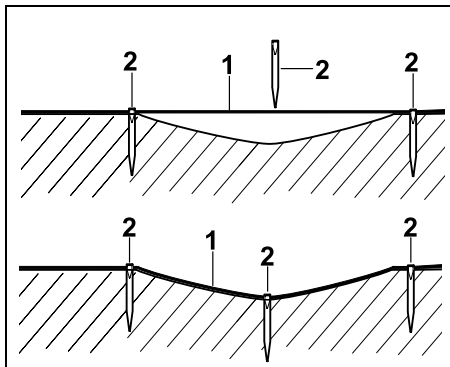
Uzskicējiet ierobežojošās lentas izvietojumu. (⇒ 12.2)

- Uzstādiet bāzes staciju. (⇒ 9.9)
- Novietojiet ierobežojošo lentu, sākot no bāzes stacijas, ap pļaušanas platību un ap šķēršļiem (⇒ 12.9) un nofiksējiet to ar fiksēšanas elementiem pie zemes. Pārbaudiet attālumus, izmantojot iMow Ruler. (⇒ 12.5)
Ievērojiet norādījumus sadaļā „Sākotnējā uzstādīšana”. (⇒ 9.10)
- Pievienojiet ierobežojošo lentu. (⇒ 12.4)



Norādījums:

izvairieties no pārlietas ierobežojošās lentas nospiegošanas, lai novērstu lentas pārrūkšanu. Jo īpaši, izmantojot lentas izvietošanas ierīci, ievērojiet, lai norobežojoša lenta brīvi tinas no spoles.



Ierobežojošā lenta (1) tiek izvietota virs zemes un nelīdzenās vietās nostiprināta, izmantojot papildus fiksēšanas elementus (2). Tādējādi tiek gādāts, lai lenti nesagriež pļaušanas nazis.

12.4 Ierobežojošās lentas pievienošana

- Atvienojiet kontaktdakšu un noņemiet bāzes stacijas pārsegu.



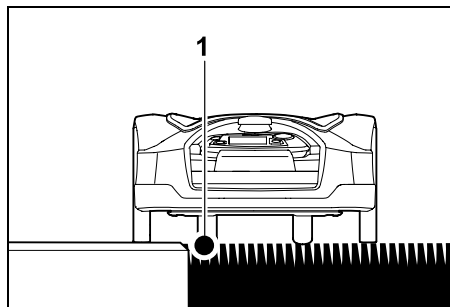
- Ievietojiet ierobežojošo lentu pamata plāksnes kabeļu vadotnē, izvelciet to caur atveri, izolējiet galus un pievienojiet bāzes stacijai. Ievērojiet norādījumus nodaļā „Sākotnējā uzstādīšana”. (⇒ 9.11)

- Uzstādiet bāzes stacijas pārsegu un pēc tam pievienojiet kontaktdakšas.



- Testējiet stieples signālu. (⇒ 9.12)
- Pārbaudiet dokošanu. (⇒ 15.7)
Ja nepieciešams, pielāgojiet ierobežojošās lentas stāvokli bāzes stacijas zonā.

12.5 Stieples atstarpes — iMow Ruler izmantošana



Gar pārbraucamiem šķēršļiem, piemēram, terasēm un satiksmes ceļiem, var izvietot ierobežojošo lentu (1) **bez atstarpes**. Tad pļaujmašīna – robots brauc ar vienu aizmugures riteni pļaujamās platības ārpusē.

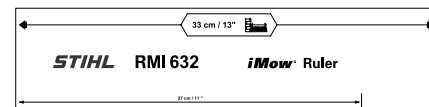
Maksimālā apvidus augstuma atšķirība līdz zāles velēnai: +/- 1 cm



Uzkopjot zālāja malas, uzmanieties, lai nesabojātu ierobežojošo lentu. Ja nepieciešams, izvietojiet ierobežojošo lentu ar nelielu atstarpi (2 - 3 cm) no zālāja malas.

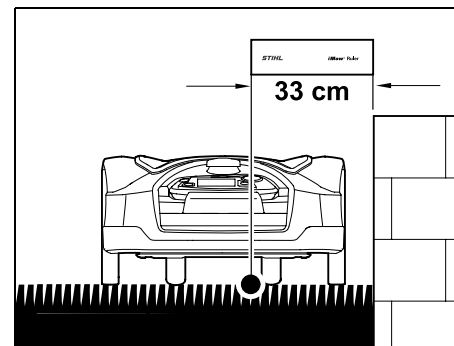
Stieples atstarpes mērīšana, izmantojot iMow Ruler

Lai ierobežojošo lentu izvietotu ar pareizām atstarpēm no zālāja malas un šķēršļiem, atstarpes mērīšanai jāizmanto iMow Ruler.



Augsts šķērslis:

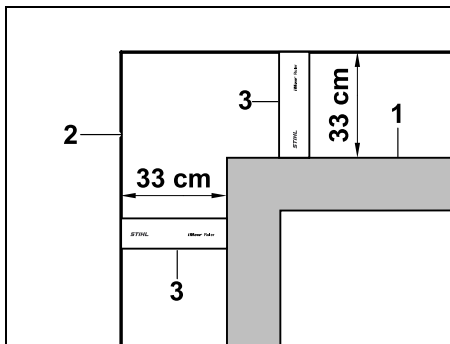
atstarpe starp augstu šķērslu un ierobežojošo lentu.



Pļaujmašīnai – robotam ir jābrauc pilnīgi pļaujamās platības ietvaros, un tas nedrīkst pieskarties šķēršļiem.

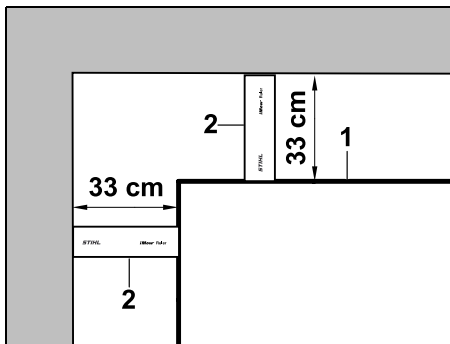
Lielākas atstarpes dēļ 33 cm pļaujmašīna – robots brauc stūrī ap augstu šķērslu gar ierobežojošo lentu bez atdures pret šķērslī.

Lentas izvietošana ap augstiem šķēršļiem



Izvietojot ap augstiem šķēršļiem (1), piemēram, ap mūru stūriem vai augstajām dobēm, stūros precīzi jāievēro stiepli atstarpe, lai plaujmašina – robots nepieskartos šķērslim. Izvietojiet ierobežojošo lentu (2), izmantojot iMow Ruler (3), kā parādīts attēlā.

Lentas attālums: 33 cm

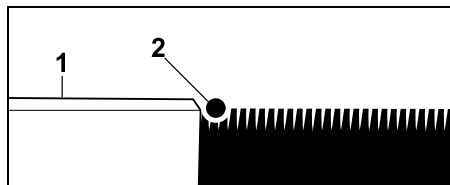


Izvietojot ierobežojošo lentu (1) ap augsta šķēršļa iekšējo stūri, nomēriet lentas attālumu ar iMow Ruler (2).

Lentas attālums: 33 cm

Šķēršļa augstuma mērīšana

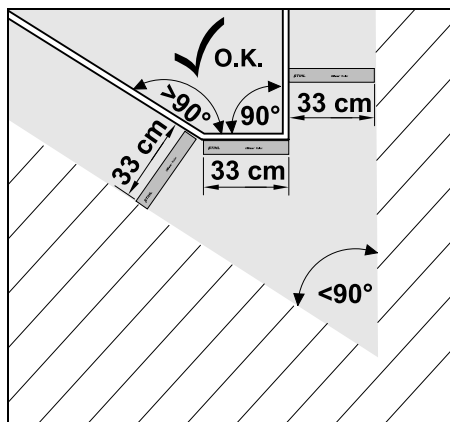
Plaujmašina – robots var pārvietoties ierobežotās platībās, piemēram, pa ceļiem, ja pārvaramā apvidus augstuma atšķirība ir mazāka par **+/- 1 cm**.



Augstuma atšķirība ar pārbraucamu šķērslī (1) ir mazāka par +/- 1 cm: iekļāji ierobežojošo lentu (2) bez atstarpes līdz šķērslim.

i Ja nepieciešams, noregulējiet **plaušanas augstumu** tā, lai plaujmašina – robots nesadurtos ar šķēršļiem. Ja minimālais plaušanas augstums ir noregulēts, plaujmašina – robots var pārvarēt tikai tādus šķēršļus, kas ir zemāki par norādīto augstumu.

12.6 Asi stūri



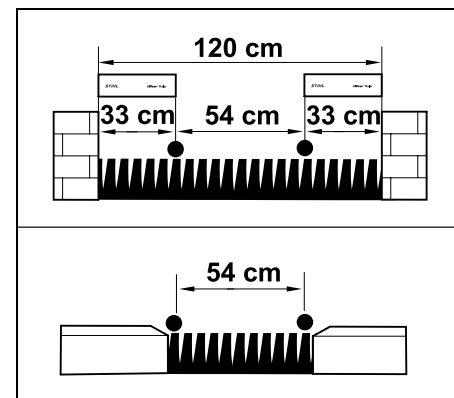
Asos zālāja stūros (< 90°) ierobežojošā lentu jāizvieto, kā parādīts attēlā. Abiem leņķiem jābūt ar vismaz **33 cm** atstarpi, lai plaujmašina – robots varētu braukt pa malu.

12.7 Šauras vietas

i Ja plaujamajā platībā ir uzstādīts sašaurinājums, izslēdziet atgriešanos mājās (koridoru) (⇒ 11.14) vai uzstādiet meklēšanas celiņu. (⇒ 12.12)

Plaujmašina – robots automātiski pārvietojas pa šaurām vietām, ja ir ievērota stieples minimālā atstarpe. Plaujamās platības sašaurinājumi tiek ierobežoti, attiecīgi izvietojot ierobežojošo lentu.

Ja divās plaujamajās platībās, kas pārbraucamas no vienas uz otru, šaurās platības ir savstarpēji savienotas, var ierīkot celiņu. (⇒ 12.11)



Minimālais lentas attālums ir **54 cm**.

Tādējādi **šaurajā vietā** ir nepieciešama šāda telpa:

- starp augstiem šķēršļiem vairāk par +/- 1 cm, piemēram, sienām **120 cm**;
- starp ierobežotu pārbraucamu platību ar apvidus augstuma atšķirību mazāku par +/- 1 cm, piemēram, gājēju celiņiem **54 cm**.

12.8 Savienojuma posmu uzstādīšana

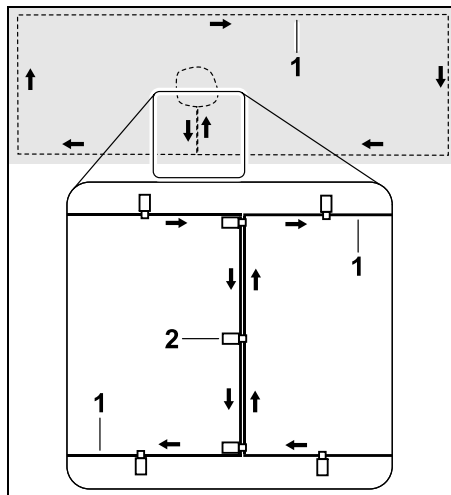
Plaujmašīna–robots ignorē ierobežojošās lentas signālu, ja stieples tiek ieklātas paralēli un cieši kopā. Savienojumu posmi ir jāuzstāda:

- ja ir jāuzstāda papildu platības;
(⇒ 12.10)
- ja ir nepieciešamas bloķētās platības.
(⇒ 12.9)



STIHL iesaka ieklāt savienojumu posmus kopā ar atbilstošajām bloķētajām platībām vai papildu platībām stieples ieklāšanas laikā.

Lai veiktu vēlāku uzstādīšanu, ir jāpārgriež stieple un savienojumu posmi ir jāintegrē ar piegādāto stieples savienotāju. (⇒ 12.16)



Ierobežojošā lenta (1) savienojumu posmos jāiekļāj paralēli, stieples nedrīkst krustoties, un tām jāatrodas cieši kopā. Savienojumu posmi jānostiprina augsnē, izmantojot pietiekamu daudzumu fiksēšanas elementu (2).

12.9 Bloķētas platības

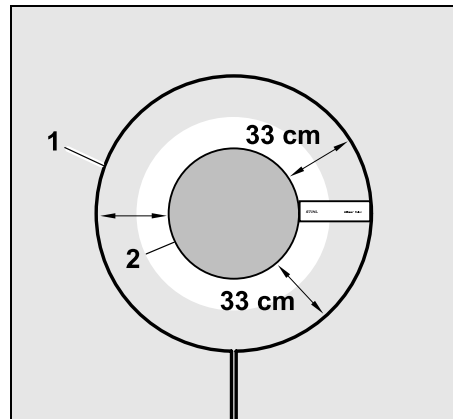
Bloķētas platības ir jāuzstāda:

- ap šķēršļiem, pie kuriem plaujmašīna – robots nedrīkst pieskarties;
- ap šķēršļiem, kas nav pietiekami stabili;
- ap šķēršļiem, kas ir pārāk zemi.
Minimālais augstums: 10 cm.

STIHL iesaka:

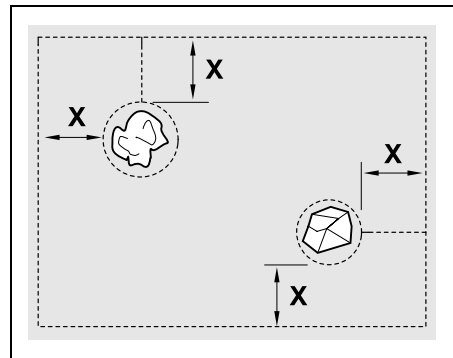
- norobežojiet šķēršļus ar bloķētām platībām vai noņemiet tos;
- bloķētas platības pēc sākotnējās uzstādīšanas vai pēc stieplu uzstādīšanas izmaiņām pārbaudīt, izmantojot komandu „Testēt malu”.
(⇒ 11.14)

Ierobežojošās lentas klājuma attālums ap bloķēto platību: **33 cm**



Plaujmašīna – robots brauc bez sadursmes pa ierobežojošo lentu (1) ap šķērslī (2).

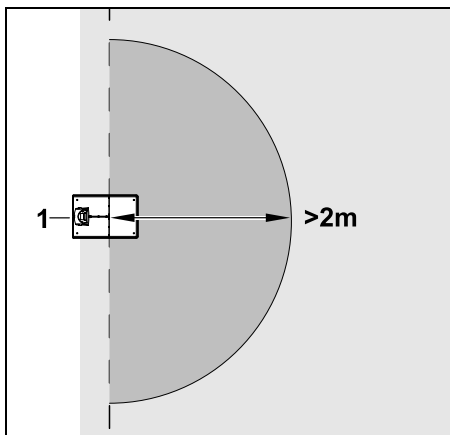
Lai nodrošinātu robustu darbību, bloķētajām platībām svarīgi būt apaļām, nevis ovālām, stūrainām vai izliektām uz iekšpusi.



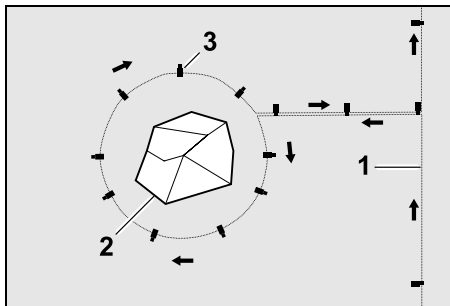
Bloķētajām platībām jābūt ar **minimālo diametru 66 cm**.

Attālumam līdz malējai cilpai (X) jābūt lielākam nekā 54 cm.

i **Ieteikums:**
bloķēto platību diametrs drīkst būt maksimums 2 - 3 m.



Lai dokošana būtu netraucēta, bloķētas platības nedrīkst uzstādīt vismaz **2 m** rādiusā ap bāzes staciju (1).

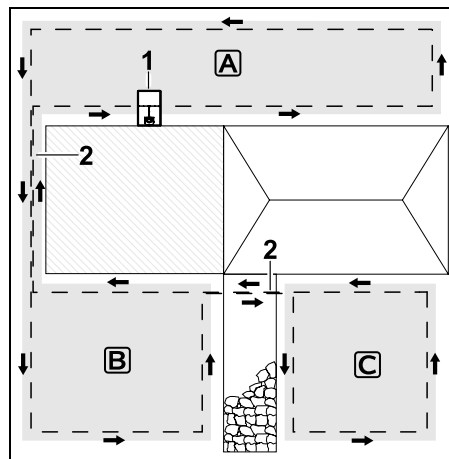


Iekļāji ierobežojošo lentu (1) no apmales līdz šķērslim un ar pareizu atstarpi (izmantojot iMow Ruler) ap šķērslī (2) un nostipriniet augsnē, izmantojot pietiekamu daudzumu fiksēšanas elementu (3). Pēc tam izvietojiet ierobežojošo lentu atpakaļ uz apmales.

Starp šķērslī un apmali ierobežojošā lenta jāizvieto **paralēli, blakus viena otrai** vienā savienotā posmā. Pie tam ir svarīgi, ka tiek ievērots izvietošanas virziens ap bloķēto platību (⇒ 12.8)

12.10 Papildu platības

Papildu platības ir plaujamās platības, kuras plaujamāšīna—robot **nevar** apstrādāt pilnībā automātiski, jo nav iespējama piekļuve. Tādā veidā var norobežot vairākas atsevišķas plaujamās platības, izmantojot vienu vienīgo ierobežojošo lentu. Plaujamāšīna—robot ir jāpārvieto manuāli no vienas uz otru plaujamā platību. Plaušana tiek uzsākta ar komandu „Sākt plaušanu” (⇒ 11.5) vai „Sākt plaušanu ar aizkavi” (⇒ 11.5).



Bāzes stacija (1) ir jāuzstāda plaujamajā platībā **A**, un tā darbojas pilnībā automātiski saskaņā ar plaušanas grafiku. Blakus esošās platības **B** un **C** tiek savienotas ar saitēm (2) ar plaujamā platību **A**. Visas platības jānorobežo ar ierobežojošo lentu tajā pašā virzienā — ierobežojošā lenta nedrīkst šķērsot saites.

- Izvēlnē „Iestatījumi un uzstādīšana” aktivizējiet papildu platības. (⇒ 11.14)

12.11 Celiņi

Ja jāplauj vairākas plaujamās platības (piemēram, plaujamās platības mājas priekšā un aiz mājas), var ierīkot celiņu, lai izveidotu savienojumu. Tādējādi visas plaujamās platības var apstrādāt **automātiski**.

i Celiņos zālājs tiek nopļauts tikai pēc apbraukšanas gar ierobežojošo lentu. Ja nepieciešams, ieslēdziet automātisko malas plaušanas režīmu vai regulāri plaujiet celiņu platību manuāli. (⇒ 11.5), (⇒ 11.14)

Ja plaujamajā platībā ir uzstādīts celiņš, izslēdziet atgriešanos mājās (koridoru) (⇒ 11.14) vai uzstādiet meklēšanas celiņu. (⇒ 12.12)

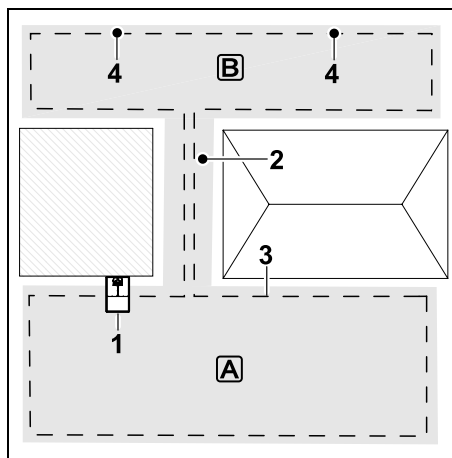
Norādītās stieples atstarpes un celiņu šabloni ir saskaņoti ar ierobežojošās lentas izvietošanu zālāja platībā. Ļoti dziļi izvietotas (piemēram, zem bruģakmeņiem) ierobežojošās lentas izmēri atšķirsies. Pārbaudiet darbību un pielāgojiet lentas izvietošanu pēc nepieciešamības.

Priekšnoteikumi

- **Minimālais platums** (telpa):
starp fiksētiem šķēršļiem: 108 cm
starp pārbraucamiem ceļiem: 27 cm.

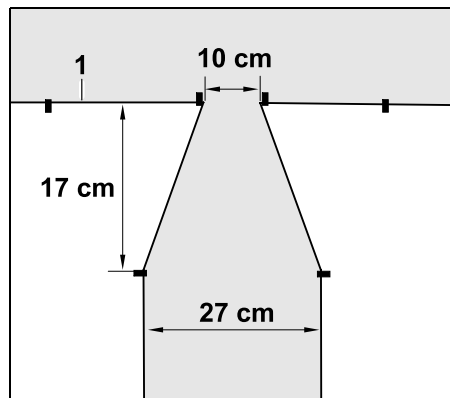
i Garākos celiņos atbilstīgi augsnes apstākļiem jāievēro, ka ir nepieciešama nedaudz paaugstināta telpa. Garāki celiņi vienmēr jāierīko iespējami centrēti starp šķēršļiem.

- Celiņš ir brīvi pārbraucams.
- Otrās plaujamās platības zonā ir definēts vismaz 1 **sākuma punkts**. (⇒ 11.15)



Bāzes stacija (1) tiek uzstādīta plaujamajā zonā **A**. Plaujamo platību **B** celiņš (2) savieno ar plaujamo platību **A**. Plaujmašīna – robots var pārbraukt ierobežojošo lentu (3) visā tās garumā. Lai apstrādātu plaujamo platību **B**, jādefinē sākuma punkti (4). (⇒ 11.15) Individuālās plaušanas reizes sākas atbilstīgi iestatījumam (sākšanas biežums) sākuma punktos.

Celiņa sākuma un beigu daļa

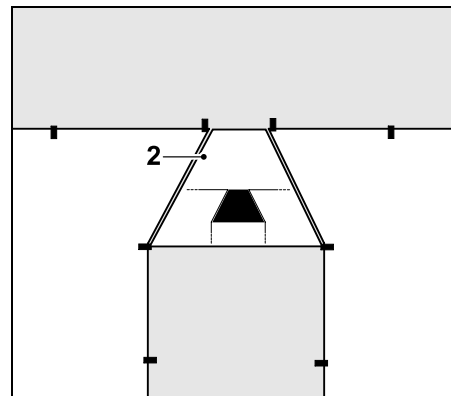


Celiņa sākuma un beigu daļā, kā parādīts attēlā, ierobežojošā lentā (1) ir jāiekļāj piltuvveida figūras formā. Uztādot to, tiek novērsts, ka plaujmašīna – robots plaušanas procesa laikā nejauši pārvietojas pa celiņu.



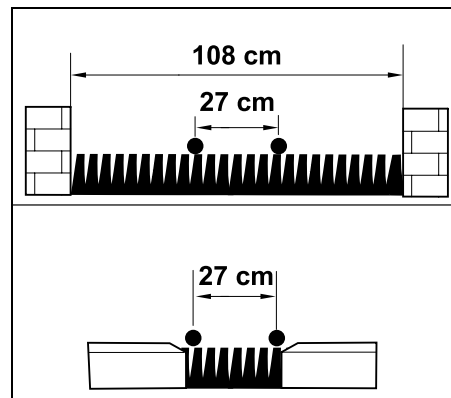
Izmēri ir lielā mērā atkarīgi no apkārtnes un pamatnes īpašībām. Ja celiņiem ir piltuvveida sākuma vai beigu daļa, vienmēr pārbaudiet, vai plaujmašīna – robots var to izbaukt.

Pa labi un pa kreisi no ieejas celiņā izvietoiet ierobežojošo lentu taisnā virzienā apmēram vienas ierīces platumā.



Konusveida formas iebrauktves un izbuktves uzstādīšanai izmantojiet komplektā ietvertos celiņu šablonus (2).

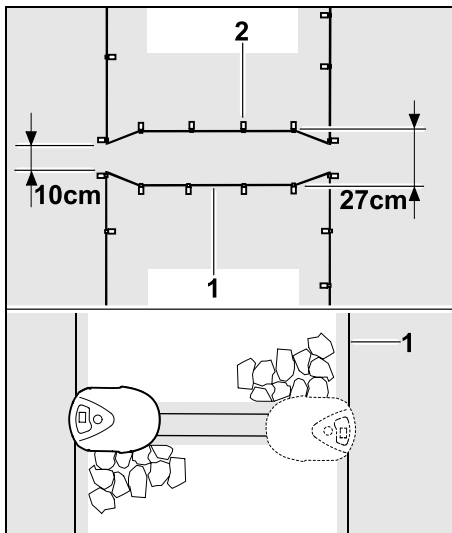
Celiņa uzstādīšana



Stieples atstarpe celiņos: **27 cm**

Tāpēc pastāv šādas telpas prasības:

- starp augstiem šķēršļiem (1 cm, piemēram, sienas):
108 cm
- starp gājēju celiņiem vai pārbraucamu platību ar apvidus augstuma atšķirību zem +/- 1 cm augstuma:
27 cm.



Celiņos ierobežojošā lenta (1) tiek izvietota paralēli un nostiprināta augsnē, izmantojot pietiekami daudz fiksēšanas elementu (2). Celiņa sākuma un beigu daļā jāuzstāda piltuvveida ieeja un izeja.

12.12 Meklēšanas cilpas aizkavētai braukšanai mājās

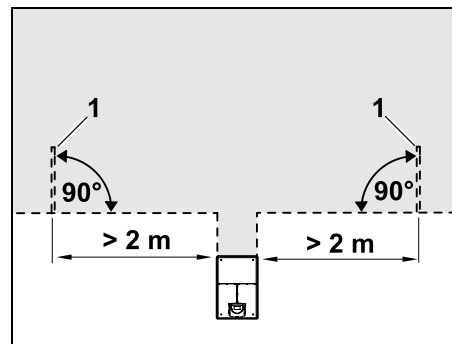
Novirze uz bāzes staciju būs aktivizēta, meklēšanas cilpas ir saplānotas,

- kad ārējā bāzes stacija tiek uzstādīta vai
- kad plaujamajā platībā ir celiņi vai šauras vietas.

Funkcionalitāte

Kad plaujmašīna–robots seko ierobežojošai lentai, tad tā šķērso vienu no šīm atgriešanās meklēšanas cilpām. Pēc tam tā brauc līdz ierobežojošajai lentai un tālāk līdz bāzes stacijai.

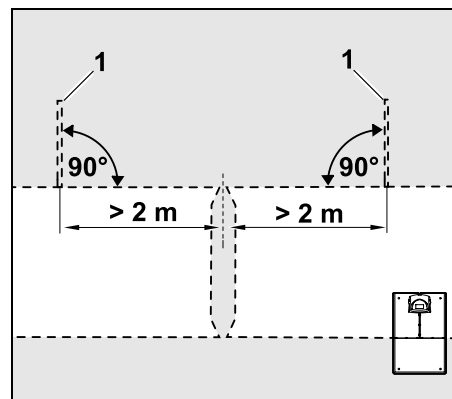
Meklēšanas cilpas pie ārējās bāzes stacijas



Pa labi un pa kreisi blakus ārējās bāzes stacijas piekļuvei ir uzstādītas divas meklēšanas cilpas (1) 90° grādu leņķī pret ierobežojošo lentu.

Minimālais attālums līdz piekļuvei: 2 m

Meklēšanas cilpas pie celiņiem

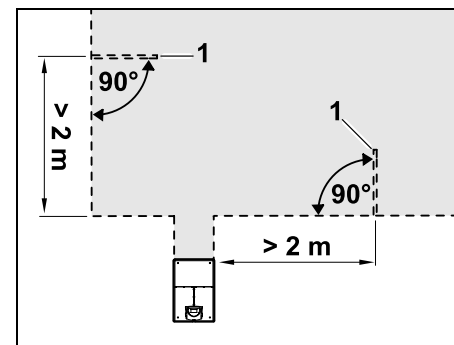


Pa labi un pa kreisi blakus celiņu iebrauktuvēm ir uzstādītas divas meklēšanas cilpas (1) 90° grādu leņķī pret ierobežojošo lentu, un vienmēr tajā plaujamās platības daļā, kuru var sasniegt

tikai pa vienu celiņu. Minimālais attālums līdz celiņa iebrauktuvei: 2 m

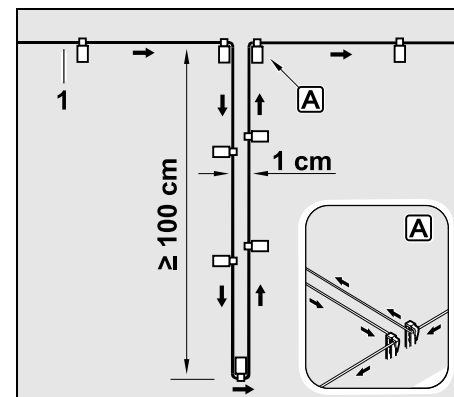
i Ja ir uzstādīti vairāki celiņi pēc kārtas, tad meklēšanas cilpas jāuzstāda katrai attiecīgajai plaujamajai platībai.

Meklēšanas cilpas uzstādīšana



Meklēšanas cilpas nedrīkst uzstādīt stūru tuvumā.

Minimālais attālums līdz stūriem: 2 m



Uzstādiet meklēšanas cilpas zālienā, kā parādīts attēlā. Ierobežojošai lentai (1) jābūt nostiprinātai augsnē malā **A** ar diviem fiksēšanas elementiem, un tā

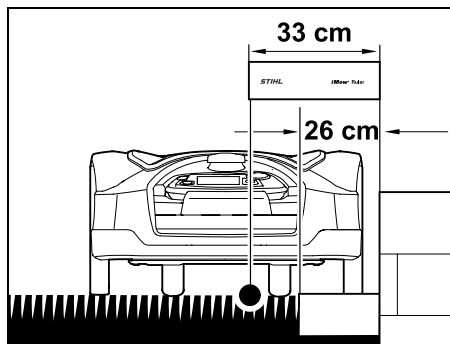
nedrīkst tikt šķērsota.
Minimālais garums: **100 cm**
Platums: **1 cm**

- Meklēšanas cilpas jānostiprina augsnē, izmantojot pietiekamu daudzumu fiksēšanas elementu.

12.13 Precīza malu plaušana

i Ja izmanto 6 cm sliedes maiņu, gar augstiem šķēršļiem rodas līdz 26 cm plata nenoplautas zāles josla. Ja nepieciešams, ap augstiem šķēršļiem var ieklāt apmales.

Apmāles minimālais platums



Ieklājiet ierobežojošo lentu 33 cm attālumā no šķēršļa. Lai pilnībā noplautu zālāja malu, apmalei jābūt vismaz 26 cm platai. Ja tiek ieklātas platākas apmales, zālāja mala tiek apstrādāta vēl precīzāk.

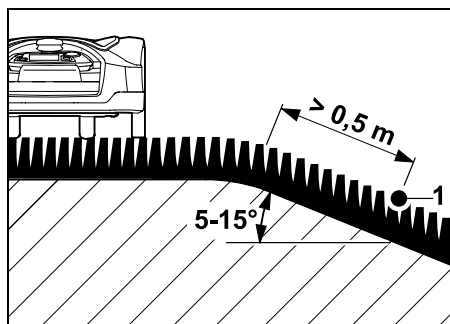
12.14 Slīpumi plaujamajā platībā

i **Norādījums:** robustai uzstādīšanai ieteicams izvietot ierobežojošo lentu maksimāli līdz +/- 10° (17%) kāpumam. Lente var tikt izvietota līdz +/- 15° (27%) kāpumam, bet tas var būtiski palielināt lentes patēriņu un pielāgošanu izvietojot. Arī kāpumi un kritumi noteikti jāatzīmē dārzā skicē.

Lai plaujamašīna – robots plautu slīpu zonu plaujamajā platībā (līdz 15° slīpumam) automātiski un bez traucējumiem, ierobežojošā lenta jāuzstāda nogāzē ar minimālo attālumu no slīpuma malas.

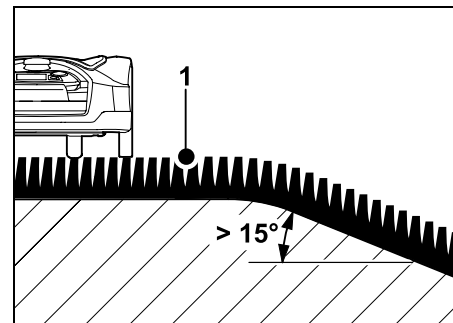
No ūdens virsmām un vietām, no kurām iespējama nokrišana, piemēram, apmalēm vai kāpņu laukumiem, jāievēro vismaz **100 cm** attālums.

Slīpa platība ar 5° - 15° slīpumu



Ja plaujamajā platībā atrodas slīpa platība ar slīpumu 5° - 15°, ierobežojošā lenta jāiekļāj aiz reljefa malas slīpajā platībā, kā parādīts attēlā. Lai plaujamašīna – robots darbotos netraucēti, jāievēro minimālais attālums (0,5 m) no slīpuma malas līdz ierobežojošai lentai.

Slīpa platība ar slīpumu > 15°

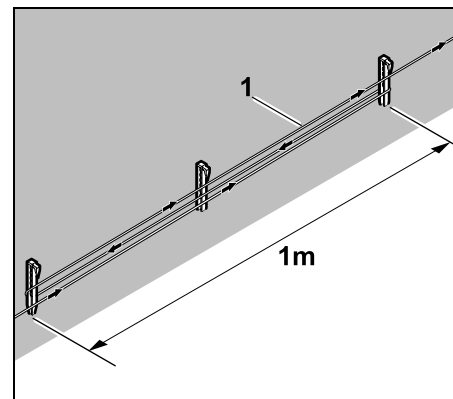


Ja plaujamajā platībā atrodas slīpa platība ar slīpumu > 15°, ieteicams izvietot ierobežojošo lentu (1) uz līdzenas platības virs slīpuma malas. Slīpuma mala un slīpā platība netiek plauta.

12.15 Uzstādiet stieples rezerves

Vienmērīgos attālos uzstādītās stieples rezerves atvieglo veikt visus turpmāk nepieciešamos pielāgojumus, piemēram, ap bāzes staciju vai ierobežojošās lentes izvietojumā.

Stieples rezerves jāuzstāda īpaši sarežģītu fragmentu tuvumā.

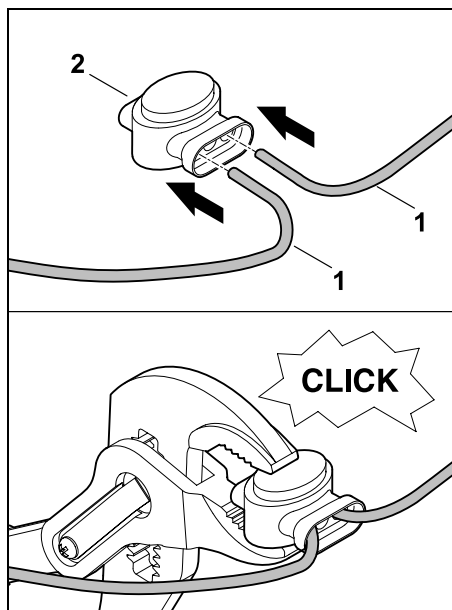


Izklājiet ierobežojošo lentu (1), aptuveni 1 m garumā starp 2 fiksēšanas elementiem, kā redzams attēlā. Stieples rezervi tās vidus daļā nofiksējiet pie zemes ar fiksēšanas elementu.

12.16 Stieplu savienotāja izmantošana

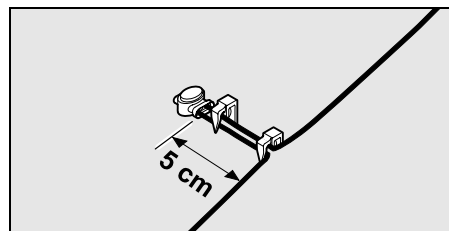
Lai pagarinātu ierobežojošo lentu vai pieslēgtu vaļējus stieples galus, drīkst izmantot tikai kā piederumus pieejamos un ar gelu uzpildītos stieples savienotājus. Tie novērš priekšlaicīgu nolietošanas (piem., stieples galu koroziju) un garantē optimālu savienojumu.

Stieples savienotāju pozīciju atzīmējiet plaujamās platības skicē. (⇒ 12.2)



Vaļērus, neizolētus stieples galus (1) ievietojiet līdz galam stieples savienotājā (2). Stieples savienotāju

saspiediet ar piemērotām knaiblēm — pievērsiet uzmanību tā pareizai nofiksēšanai.



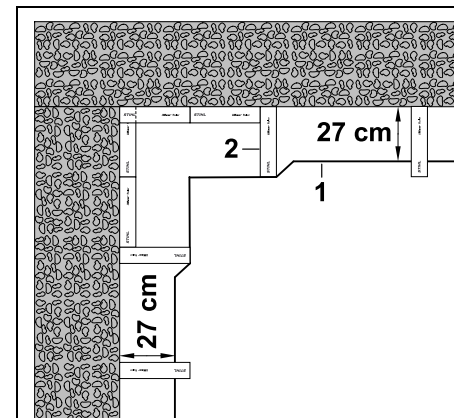
Nostiepuma atslodzei ierobežojošo lentu nostipriniet augsnē ar diviem fiksēšanas elementiem, kā parādīts attēlā.

12.17 Šauri malu attālumi

Taisnā posmā (bet ne stūros) pastāv iespēja lentes attālumu līdz augsam šķērslim samazināt līdz **27 cm**. Tādējādi var nopļaut lielāku platību. Apbraucot malas, (⇒ 9.13), (⇒ 11.14) jāievēro pietiekams attālums (vismaz 5 cm) starp plaujmašīnu – robotu un šķēršļiem. Nepieciešamības gadījumā palieliniet lentes attālumu līdz šķēršļiem.

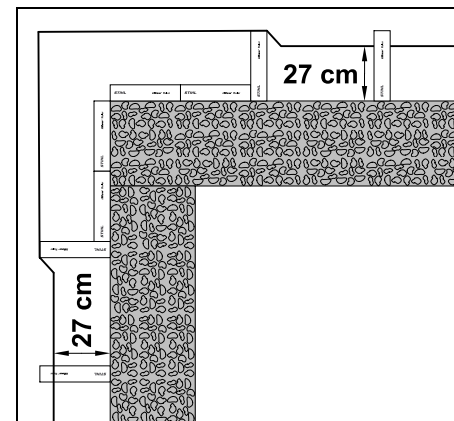
i Šauri malu attālumi noteikti jāatzīmē dārza skicē. (⇒ 12.2)

Šauri malu attālumi iekšējā stūrī



Izvietojiet ierobežojošo lentu (1) iekšējā stūrī, kā parādīts attēlā. Izmantojiet iMow Ruler (2).

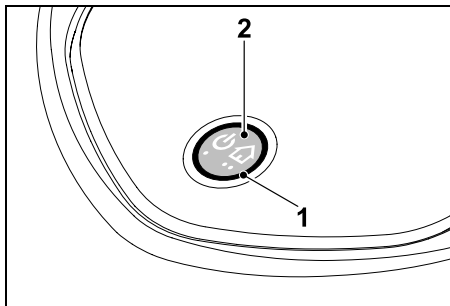
Šauri malu attālumi ārējā stūrī



Izvietojiet ierobežojošo lentu (1) ārējā stūrī, kā parādīts attēlā. Izmantojiet iMow Ruler (2).

13. Dokstacija

13.1 Bāzes stacijas vadības elementi



Sarkana gredzenveida gaismas diode (1) informē par bāzes stacijas un stieples signāla statusu.

Funkciju taustiņš (2)

- Bāzes stacijas ieslēgšana un izslēgšana
- Atgriešanās aktivizēšana
- Stieples lūzuma meklēšanas aktivizēšana

Gaismas diode nedeg

- Bāzes stacija un stieples signāls ir ieslēgti.

Gaismas diode deg nepārtraukti

- Bāzes stacija un stieples signāls ir ieslēgti.
- Pļaujmašīna–robots nav novietota bāzes stacijā.

Gaismas diode mirgo lēni (2 sekundes deg, īsu brīdi nedeg)

- Pļaujmašīna–robots ir bāzes stacijā, un akumulators nepieciešamības gadījumā tiek lādēts.
- Bāzes stacija un stieples signāls ir ieslēgti.

Gaismas diode mirgo ātri

- Ir pārtraukta ierobežojošā lenta — stieple ir pārlūzusi vai nav pareizi pieslēgta bāzes stacijai.(⇒ 16.7)

Gaismas diode deg 3 sekundes ar 1 sekundes pauzi

- Tika aktivizēta atgriešanās.

Gaismas diode mirgo — 3 reizes īsi, 3 reizes ilgi, 3 reizes īsi ar apm. 5 sekunžu pauzi (SOS signāls)

- Kļūda bāzes stacijā.

Bāzes stacijas ieslēgšana un izslēgšana

Automātiskajā režīmā ieslēgšana un izslēgšana notiek automātiski.

Ja pļaujmašīna–robots nav pieslēgusies pie bāzes stacijas, ar **īsu taustiņa nospiešanu** tiek aktivizēta bāzes stacija. Stieples signāls paliek aktīvs 48 stundas, ja vien pļaujmašīna–robots pirms tam nav pieslēgusies pie bāzes stacijas.

Ja taustiņu tur nospiestu **2 sekundes**, bāzes stacija tiek izslēgta.

Atgriešanās aktivizēšana

Pļaušanas laikā 2 sekunžu laikā 2 reizes ātri nospiediet taustiņu. Pļaujmašīna–robots pārtrauc pļaušanu, meklē ierobežojošo lentu un atgriežas bāzes stacijā, lai uzlādētu akumulatoru. Pašreizējā darbības laikā netiek veikta turpmāka pļaušana.



Atgriešanās ir aktīva līdz brīdim, kad pļaujmašīna–robots atrodas bāzes stacijā. Vēlreiz 2 reizes nospiežot taustiņu bāzes stacijā, arī tiek pārtraukta atgriešanās.

14. Norādījumi par pļaušanu

14.1 Vispārēja informācija

Pļaujmašīna–robots ir paredzēta zālāju automātiskai apstrādei. Zāle tiek uzturēta īsa, nepārtraukti to apstrādājot. Rezultāts ir skaists un biezs zālājs.

Zālāja platības, kas iepriekš nav nopļautas ar parasto zāles plāvēju, tiek pienācīgi apstrādātas tikai pēc vairākām pļaušanas reizēm. It īpaši augstākas zāles gadījumā tīru griezumu var panākt tikai pēc vairākiem pļaušanas procesiem.

Karstā un sausā klimatā zālāju nedrīkst turēt pārāk īsu, jo pretējā gadījumā to izdedzina saule un tas kļūst neizskatīgs.

Ar asu nazi griezuma aina ir daudz skaistāka nekā tad, ja tas nav ass, tāpēc tas ir regulāri jānomaina.

14.2 Smalcināšana

Pļaujmašīna–robots ir plāvējs ar smalcinātāju.

Smalcināšanas procesā, nopļaujot zāles lapas ar plāvēju, izmantojot smalcinātāju, tās tiek papildus sasmalcinātas. Pēc tam tās nonāk atpakaļ velēnā un paliek tur sapūt.

Smalki sasmalcinātā noplautā zāle atdod zālājam atpakaļ organiskās barības vielas un līdz ar to kalpo kā dabīgs mēslojums. Tiek ievērojami samazināta mēslojuma nepieciešamība.

14.3 Darbības laiki

Darbības laikā pļaujmašīnai—robotam ir atļauts jebkurā laikā atstāt bāzes staciju, lai pļautu zālāju. Šajā laikā tāpēc notiek **pļaušanas operācijas, lādēšanas operācijas un atpūtas posmi**.

Pļaujmašīna—robotas automātiski sadala nepieciešamās pļaušanas un lādēšanas operācijas pieejamajā laika logā.

Uzstādīšanas laikā darbības laiki tiek automātiski sadalīti visai nedēļai. Tiek ņemtas vērā laika rezerves — tādējādi tiek nodrošināta optimāla zālāja kopšana, lai gan sporādiski pļaušanas operācijas nav iespējams veikt (piem., lietus dēļ).



Darbības laikā nepiederošām personām aizliegts uzturēties bīstamajās zonās. Darbības laiks ir attiecīgi jāpielāgo. Ievērojiet arī pašvaldību noteikumus par pļaujmašīnas—robotu lietošanu, kā arī norādījumus nodaļā „Jūsu drošībai”, (⇒ 6.) un mainiet darbības laiku izvēlnē „Pļauš. grafiks”. (⇒ 11.7) Īpaši vajadzētu pārbaudīt kompetentajā iestādē, kurā dienas un nats laikā ierīci drīkst izmantot.

14.4 Pļaušanas ilgums

Pļaušanas ilgums norāda, cik stundu nedēļā jāpļauj mauriņš. To var pagarināt vai saīsināt nedēļas iestatījumos (⇒ 11.8).

Pļaušanas ilgums atbilst laikam, kad pļaujmašīna—robotas pļauj mauriņu. Laiks, kad tiek uzlādēts akumulators, neskaitās pļaušanas laikam.

Sākotnējās uzstādīšanas laikā pļaujmašīna—robotas aprēķina pļaušanas ilgumu automātiski no iestatītā pļaujamās platības lieluma. Šī atsaucies vērtība ir paredzēta normālam zālājam sausos apstākļos.

Veiktspēja attiecībā uz platībām:

lai noplautu 100 m², pļaujmašīnai—robotam nepieciešamas aptuveni:

RMI 632, RMI 632 C:	70 minūtes
RMI 632 P, RMI 632 PC:	60 minūtes

14.5 Māju zona (RMI 632 C, RMI 632 PC)

Izmantojot iebūvēto GPS uztvērēju, pļaujmašīna—robotas atpazīst atrašanās vietu. Katrā braucienā pa malu, lai pārbaudītu stieples iekļājumu (⇒ 9.13) un apgūtu sākuma punktus (⇒ 11.15), pļaujmašīna—robotas saglabā to punktu koordinātas, kas atrodas vistālāk uz rietumiem, austrumiem, dienvidiem un ziemeļiem.

Šī platība tiek noteikta kā māju zona, šeit var izmantot pļaujmašīnu—robotu. Katrā nākamajā braucienā pa malu koordinātas tiek atjauninātas.

Ja **GPS aizsardzība** ir aktivizēta, ierīces īpašniekam tiek paziņots, kad ierīce tiek lietota ārpus māju zonas. Turklāt pļaujmašīnas—robotas displejā redzams aicinājums ievadīt PIN kodu.

14.6 Manuāla pļaušana

Neslēdziet pļaušanas nazi garā zālē vai tad, kad tam ir uzstādīts zemākais pļaušanas augstums!

Pļaujmašīnu—robotu drīkst noslogot tikai tik daudz, lai būtiski nesamazinātos pļaušanas motora apgriezienu skaits. Samazinoties apgriezienu skaitam vai pļaujmašīnai—robotam pārvietojoties lēnāk, iestatiet lielāku pļaušanas augstumu.

15. Ierīces sagatavošana darbam

15.1 Sagatavošana



Sākotnējai uzstādīšanai ir pieejams uzstādīšanas vednis. (⇒ 9.)



Pļaujmašīna—robotas jālādē un jādarbina, kad apkārtējās vides temperatūra ir +5 °C līdz +40 °C.

- Uzstādiet bāzes staciju (⇒ 9.9)
- Izvietojiet ierobežojošo lentu (⇒ 9.10) un pieslēdziet to. (⇒ 9.11)
- Noņemiet svešķermeņus (piem., rotaļlietas, instrumentus) no pļaujamās platības.
- Uzlādējiet akumulatoru (⇒ 15.8)
- Iestatiet laiku un datumu (⇒ 11.11)
- Pārbaudiet un pielāgojiet, ja nepieciešams, pļaušanas grafiku — jo īpaši pārliecinieties, vai darbības laikā tiek aizsargātas trešās personas no piekļuves bīstamai zonai. (⇒ 11.6)



Ļoti garu zāli pirms pļaujmašīnas—robotu lietošanas nopļaujiet ar parasto zāles pļāvēju (piem., pēc ilga pārtraukuma).

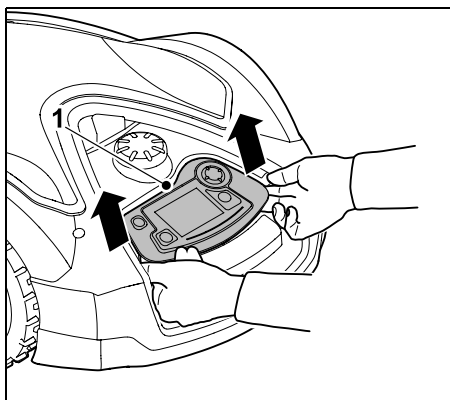
15.2 Vadības konsoles noņemšana un ievietošana

Nepieciešamības gadījumā noņemiet vadības konsoli no pļaujmašīnas—robotu, lai varētu veikt manuālu pļaušanu vai, piem., mainītu programmatūru.

Automātiskā darbība ir iespējama tikai tad, ja pļaujmašīnā—robotā ir ievietota vadības konsole.

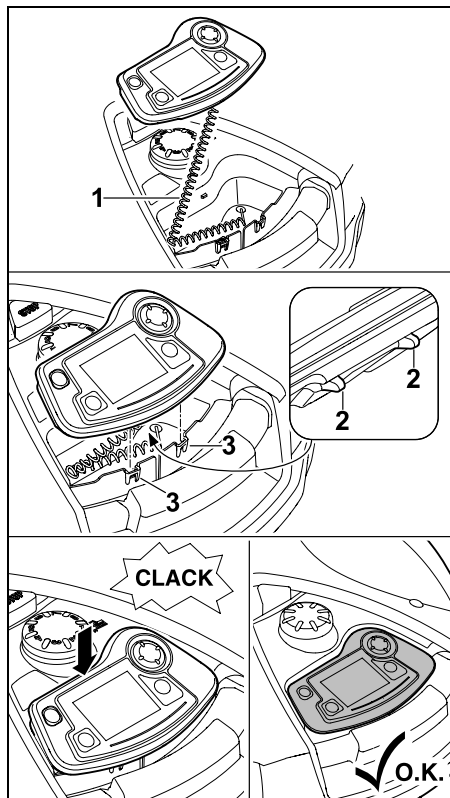
Vadības konsoles noņemšana

- Darbības laikā pirms vadības konsoles izņemšanas nospiediet taustiņu STOP.



Aizmugurējā zonā viegli paceliet vadības konsoli (1) un izņemiet to no pļaujmašīnas—robotu. Tā paliek savienota ar ierīci ar spirālveida vadu.

Vadības konsoles ievietošana



Spirālveida vadu (1) ievietojiet korpusa nodalījumā. Viegli apgāziet vadības konsoli uz aizmuguri, ievirziet fiksācijas tapas (2) korpusa padziļinājumos (3), pēc tam iespiediet vadības konsoli uz leju un ļaujiet tai nofiksēties.

15.3 Programmēšanas pielāgošana

Lai iegūtu pašreizējo programmēšanu, skatiet **pļaušanas grafiku** vai modeļiem RMI 632 C, RMI 632 PC — **iMow lietotni**. (⇒ 11.6)

Pļaušanas grafiks tiek aprēķināts

uzstādīšanas laikā vai izveidojot jaunu pļaušanas grafiku ar pļaujamās platības lielumu.

Darbības laikus un pļaušanas ilgumu var mainīt atsevišķi, un nepieciešamās pļaušanas reizes tiek sadalītas automātiski iespējamajos darbības laikos. Ja nepieciešams, darbības laikā notiek vairākas pļaušanas un uzlādes operācijas. Pēc vēlmes pļaujamās platības malu var pļaut automātiski periodiskos intervālos. (⇒ 11.14)

Dienā ir pieejami trīs dažādi darbības laiki. (⇒ 11.6)

Ja pļaujmašīnai—robotam jātuvojas mērķtiecīgi konkrētai platībai, ir jānosaka īpaši sākuma punkti. (⇒ 11.15)



Noteiktos apstākļos (piem., labs laiks vai dāsns laika logs) netiek izmantoti visi darbības laiki optimālai zālāja kopšanai.

Darbības laiku maiņa:(⇒ 11.7)

- papildu darbības laiki turpmākām pļaušanas operācijām
- laika loga pielāgošana, piem., izvairieties no pļaušanas no rīta vai nakts laikā
- atsevišķa darbības laika izlaišana, jo pļaujamā platība, piem., tiek izmantota svinībām

Pļaušanas ilguma pagarināšana:(⇒ 11.8)

- pastāv platības, kas nav pietiekami nopļautas, piem., ja pļaujamā platība ir ļoti stūraina
- intensīva zāles augšana sezonas laikā
- īpaši biezs zālājs

Pļaušanas ilguma samazināšana:(⇒ 11.8)

- samazināta zāles augšana siltuma, aukstuma vai sausuma dēļ

Jauna plaušana grafika izveidošana:(⇒ 11.8)

- tika mainīts plaujamās platības lielums

Jauna uzstādīšana:(⇒ 11.14)

- bāzes stacijas jauna atrašanās vieta
- sākotnējā nodošana ekspluatācijā jaunā plaujamajā platībā

15.4 Plaušana automātiskajā režīmā

- Ieslēgt automātiku:
ar aktivizētu automātisko režīmu displejā blakus akumulatora ikonai tiek parādīta automātiskā režīma ikona.
(⇒ 11.5)
- **Sākt** plaušanas reizes:
plaušanas reizes tiek automātiski sadalītas pieejamajos darbības laikos.
(⇒ 11.6)
- Pabeigt **plaušanas reizes**:
kad akumulators ir izlādējies, plaujmašīna–robots automātiski brauc uz bāzes staciju. (⇒ 15.7)
Notiekošo plaušanas reizi var pārtraukt jebkurā brīdī manuāli, izmantojot **taustiņu STOP**. (⇒ 5.1)
Bāzes stacijā aktivizējot **atgriešanos**, nekavējoties tiek pārtraukta arī pašreizējā plaušanas operācija.
(⇒ 13.1)
RMI 632 C, RMI 632 PC:
Plaušanas reizi var pārtraukt arī lietotnē, nosūtot plaujmašīnu–robotu uz bāzes staciju. (⇒ 10.)



Plaujamās platības, kuras plaujmašīna–robots ir sasniegusi caur **celiņu**, tiek apstrādātas tikai tad, ja šajās platībās ir noteikti sākuma punkti.

15.5 Plaušana neatkarīgi no darbības laikiem

- Nospiežot taustiņu, aktivizējiet bāzes stacijā esošu plaujmašīnu–robotu. Tādējādi tiek ieslēgta arī bāzes stacija.

Plaujamā platība ar bāzes staciju:

- Lai apstrādātu plaujamās platības vienu zonu, kuru var sasniegt tikai pa **celiņu**, plaujmašīna–robots ir jāpārnes vai jānovirza tur.
- Tūlīt uzsākt plaušanu:
Izsauciet komandu **Sākt plaušanu** (⇒ 11.5) un nospiediet **plaušanas** taustiņu.
Plaušanas reize sākas nekavējoties un turpinās līdz norādītajam laikam.
- Plaušana ar aizkavi:
aktivizējiet komandu **Sākt plaušanu ar aizkavi**. (⇒ 11.5)
Plaušanas reize sākas izvēlētajā sākuma laikā un turpinās līdz izvēlētajam beigu laikam.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Plaušanas sākšana ar lietotni. (⇒ 10.)
Plaušanas reize sākas izvēlētajā sākuma laikā un turpinās līdz izvēlētajam beigu laikam.

- Apturēt plaušanu manuāli:
notiekošo plaušanas reizi var jebkurā brīdī pārtraukt, nospiežot **taustiņu STOP**. (⇒ 5.1)
Bāzes stacijā aktivizējot **atgriešanos**, nekavējoties tiek pārtraukta arī plaušanas reize. (⇒ 13.1)
RMI 632 C, RMI 632 PC:
Plaušanas reizi var pārtraukt arī lietotnē, nosūtot plaujmašīnu–robotu uz bāzes staciju. (⇒ 10.)



Ja nepieciešams, plaujmašīna–robots starplaikā uzlādē akumulatoru un pēc tam turpina plaušanu līdz izvēlētajam beigu laikam.

Papildu platības:

- Pārnēsiet vai pārvediet plaujmašīnu–robotu uz papildu platību.
- Aktivizēt papildu platību. (⇒ 12.10)
- Tūlīt uzsākt plaušanu:
Izsauciet komandu **Sākt plaušanu** (⇒ 11.5) un nospiediet **plaušanas** taustiņu.
Plaušanas reize sākas nekavējoties un turpinās līdz norādītajam laikam.
- Plaušana ar aizkavi:
aktivizējiet komandu **Sākt plaušanu ar aizkavi**. (⇒ 11.5)
Plaušanas reize sākas izvēlētajā sākuma laikā un turpinās līdz izvēlētajam beigu laikam.

- Pabeigt plaušanu:
ja izvēlētais beigu laiks tiek sasniegts, plaujmašīna—robotu brauc līdz ierobežojošai lentai un apstājas. Lai uzlādētu akumulatoru, novietojiet ierīci bāzes stacijā un apstipriniet parādīto ziņojumu. (⇒ 24.)
Notiekošo plaušanas reizi var pārtraukt jebkurā brīdī manuāli, izmantojot **taustiņu STOP**. (⇒ 5.1)

i Ja akumulators ir izlādējies pirms izvēlēta beigu laika, plaušanas reize tiek attiecīgi saīsināta.

15.6 Manuāla plaušana

i Manuālās plaušanas laikā trieciena sensors un malu norobežošana ir neaktīva.

- Akumulatora uzlāde nepieciešamības gadījumā (⇒ 15.8)
- Noņemt vadības konsoli (⇒ 15.2)
- Aktivizējiet **rokas vadības** komandu (⇒ 11.5)
- Plaujmašīnas—robotu virzīšana un stūrēšana ar vadības krustiņu. 
Virzībai uz priekšu ir pieejami 2 ātrumi:
lēnām, viegli nospiežot taustiņu, un **ātri**, stingri nospiežot taustiņu.
- Pirms plaušanas naža ieslēgšanas pārļiecinieties, ka plaušanas mehānisms atrodas pietiekamā attālumā no kājām — vienmēr stāviet aiz plaujmašīnas—robotu. (⇒ 4.2)

- Lai ieslēgtu plaušanas nazi, ar labo īkšķi nospiediet un pieturiet **OK taustiņu**, pēc tam ar kreiso īkšķi nospiediet **plaušanas taustiņu**. Plaušanas nazis griežas tik ilgi, kamēr ir nospiests plaušanas taustiņš. 
- Manuālās plaušanas laikā ar kreiso īkšķi turiet nospiektu plaušanas taustiņu un ar labo roku nospiediet vadības krustiņu.
- Lai izslēgtu plaušanas nazi, atlaidiet plaušanas taustiņu.
- Pēc manuālās plaušanas uzlādējiet akumulatoru. (⇒ 15.8)

15.7 Plaujmašīnas—robotu pievienošanās bāzes stacijai

Pievienošanās bāzes stacijai automātiskajā režīmā

Plaujmašīna—robotu automātiski brauc uz bāzes staciju, ja ir beidzies darbības laiks vai akumulators ir izlādējies.

Piespiedu pievienošana bāzes stacijai

- Nepieciešamības gadījumā ievietojiet vadības konsoli (⇒ 15.2)
- Nepieciešamības gadījumā ieslēdziet bāzes staciju. (⇒ 13.1) 
- Aktivizējiet komandu **Braukt uz bāzes stac.** (⇒ 11.5)
Plaušanas laikā bāzes stacijā var arī aktivizēt **atgriešanos**. 
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Izmantojot lietotni, nosūtiet plaujmašīnu—robotu uz bāzes staciju. (⇒ 10.)

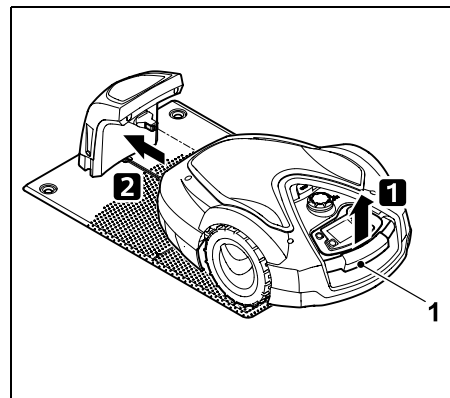
i Pēc pievienošanās bāzes stacijai pašreizējā darbības laikā netiek turpināts plaušanas process.

Manuālā pievienošanās bāzes stacijai

- Izmantojot vadības konsoli, aizvediet plaujmašīnu—robotu uz bāzes staciju, pēc tam izņemiet vadības konsoli (⇒ 15.2) un aktivizējiet komandu **Rokas vadība** (⇒ 11.5).

vai

- Manuāli iebīdīet plaujmašīnu—robotu bāzes stacijā.



Paceliet plaujmašīnu—robotu aiz transportēšanas roktura (1) nedaudz uz augšu un atbrīvojiet piedziņas riteņus. Atbalstot ierīci uz priekšējiem riteņiem, iebīdīet to bāzes stacijā.

- Nepieciešamības gadījumā ievietojiet vadības konsoli (⇒ 15.2)

15.8 Akumulatora uzlāde



Uzlādējiet akumulatoru tikai bāzes stacijā.

Aizliegts akumulatoru izņemt un uzlādēt ar ārēju lādētāju.

Automātiskā uzlāde

Pēc **plaušanas** uzlādēšana notiek automātiski — plaušanas procesa beigās, kad plaujmašīna—robotu ir pieslēdzies pie bāzes stacijas.

Manuāla uzlādes sākšana

- Pēc izmantošanas **papildu platībās** pārnesiet plaujmašīnu—robotu plaujamajā platībā un ievietojiet bāzes stacijā. (⇒ 15.7)
- Pēc **plaušanas procesa pārtraukšanas** ievietojiet plaujmašīnu—robotu bāzes stacijā. (⇒ 15.7)
- Ja nepieciešams, pārtrauciet plaujmašīnas—robota gaidīšanas režīmu, nospiežot jebkuru taustiņu. Uzlāde sākas automātiski.

Uzlādes process

Uzlādes laikā **statusa rādījuma** laukā parādās teksts „Notiek akumulatora uzlāde”.

Visās citās izvēlnēs displeja informācijas zonā akumulatora simbola vietā parādās kontaktdakšas simbols.

Uzlādes ilgums var būt atšķirīgs, un tas tiek automātiski pielāgots nākamajam uzdevumam.

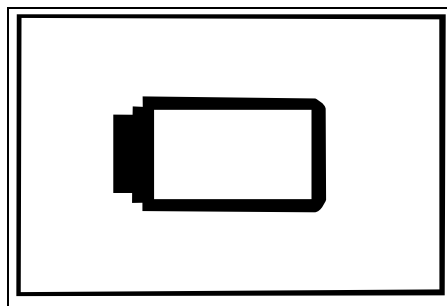
 Ja rodas uzlādes problēmas, displejā parādās attiecīgs ziņojums. (⇒ 24.)

Akumulators tiek uzlādēts tikai tad, ja spriegums pazeminās zem noteiktas robežvērtības.

Uzlādes stāvoklis

Statusa rādījumā var tieši nolasīt pašreizējo uzlādes stāvokli, ja tiek izvēlēts atbilstošais rādījums. (⇒ 11.13)

Visās citās izvēlnēs **akumulatora simbols** displeja informācijas zonā tiek izmantots, lai parādītu uzlādes stāvokli. (⇒ 11.3)



Ja akumulatora uzlādes līmenis ir nepietiekams, tiek attēlots attiecīgais akumulatora simbols. Tādā gadījumā ievietojiet plaujmašīnu—robotu bāzes stacijā, lai to uzlādētu.



16. Apkope



Savainošanās risks!

Pirms jebkādu apkopes- vai tīrīšanas darbu veikšanas ierīcē rūpīgi izlasiet un ievērojiet visus drošības noteikumus, kas norādīti (⇒ 6.) nodaļā „Jūsu drošībai” (⇒ 6.9), jo īpaši apakšnodaļā „Apkope un remonts”.

Pirms jebkādu apkopes- vai tīrīšanas darbu veikšanas aktivizējiet ierīces bloķēšanu. (⇒ 5.2)



Pirms veicat jebkādu apkopes darbus pie bāzes stacijas, atvienojiet strāvas vadu.



Visu apkopes darbu laikā valkājiet cimdus, jo īpaši strādājot pie plaušanas naža.



16.1 Apkopes plāns

Apkopju intervāli ir atkarīgi no darba stundām. Atbilstošo plaušanas stundu skaitītāju var atvērt izvēlnē „Informācija”. (⇒ 11.9)

Norādītie apkopes intervāli ir stingri jāievēro.

Apkopes darbi dienās ar darbības laikiem

- Vizuāli pārbaudiet ierīces un bāzes stacijas vispārējo stāvokli.
- Pārbaudiet displeja rādījumus — pašreizējo laiku un nākamās plaušanas sākuma laiku.

- Pārbaudiet pļaujamo platību un izņemiet svešķermeņus u. c., ja nepieciešams.
- Pārbaudiet, vai akumulators tiek uzlādēts. (⇒ 15.8)

Iknedēļas apkopes darbi

- Tīriet ierīci. (⇒ 16.2)
- Vizuali pārbaudiet pļaušanas nazi, naža stiprinājumu un pļaušanas mehānismu, vai nav bojājumu (izliekumu, plaisu, lūzumu u. c.) un nodilumu. (⇒ 16.3)

Ik pēc 200 stundām

- Nomainiet pļaušanas nazi. Displejā tiks parādīts attiecīgais atgādinājums. (⇒ 16.4)

Ikgadējie apkopes darbi

- STIHL ziemas mēnešos iesaka ikgadēju pārbaudi, kuru veic STIHL izplatītājs. Īpaši jāveic akumulatora, elektroniskās sistēmas un programmatūras apkope.

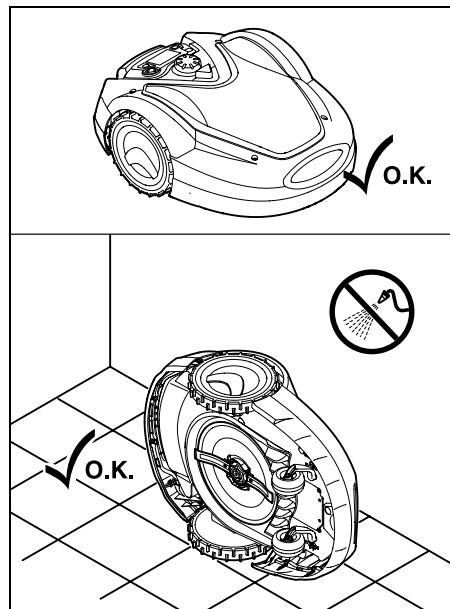


Lai izplatītājs var veikt visus apkopes darbus pareizi, nomainiet drošības līmeni uz „Nav” vai norādiet izplatītājam iestatīto PIN kodu.

16.2 Ierīces tīrīšana

Rūpīga rīcība pasargā ierīci no bojājumiem un pagarina ekspluatācijas ilgumu.

Tīrīšana un apkopes pozīcija



Lai notīrītu **ierīces augšējo daļu** (pārsegu, vadības pulti), novietojiet ierīci uz līdzenas, stingras un horizontālas virsmas. Lai notīrītu **ierīces apakšējo daļu** (pļaušanas nazi, pļaušanas mehānismu), pagāziet pļaujmašīnu–robotu uz kreiso pusi un atbalstiet pret sienu, kā attēlots.

- Noņemiet netīrumus ar birsti vai ar lupatiņu. Īpaši notīriet arī pļaušanas nazi un bāzes staciju.
- Korpusam un pļaušanas mehānismam pielipušās zāles atliekas vispirms notīriet ar koka nūju.
- Ja nepieciešams, izmantojiet īpašu tīrītāju (piem., STIHL speciālo tīrīšanas līdzekli).

- Ar regulāriem intervāliem noņemiet piedziņas plāksni un izņemiet zāles atliekas. (⇒ 16.6)



Mitrā laikā piedziņas plāksne jātīra biežāk. Ļoti piekaltuši netīrumi starp piedziņas plāksni un pļaušanas mehānismu rada berzi un tādējādi izraisa palielinātu enerģijas patēriņu.

16.3 Pļaušanas naža nodiluma robežas pārbaude

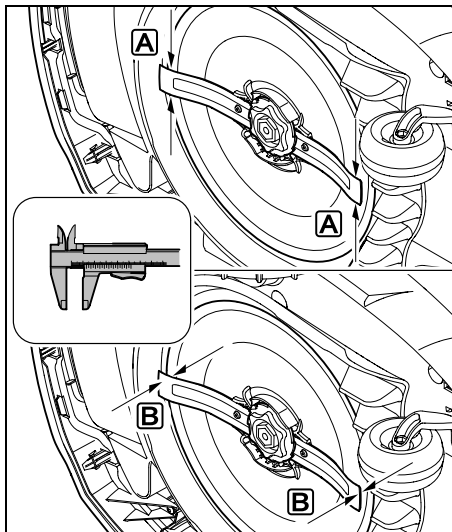


Savainošanās risks!

Nodilis pļaušanas nazis var nolūzt, izraisot smagas traumas. Tāpēc jāievēro naža apkopes instrukcijas. Pļaušanas nazi atkarībā no lietošanas vietas un lietošanas ilguma nolietojas dažādās pakāpēs. Ja ierīce tiek izmantota uz smilšainas grunts vai bieži sausos apstākļos, pļaušanas nazis tiek vairāk noslogots un nolietojas ātrāk nekā vidēji.

Nomainiet (nevis uzasiniet) pļaušanas nazi vismaz ik pēc 200 darba stundām. (⇒ 16.5)

- Aktivizējiet ierīces bloķēšanu. (⇒ 5.2)
- Sagāziet pļaujmašīnu–robotu uz sāniem un atbalstiet droši pret stabilu sienu. Rūpīgi notīriet pļaušanas mehānismu un pļaušanas nazi. (⇒ 16.2)



Pārbaudiet naža platumu **A** un naža biezumu **B** ar bīdmēra palīdzību.

A > 25 mm

B > 1,3 mm

Nazis ir jāmaina, ja vienā vai vairākās vietās sasniegtas mērījumu vērtības vai tās ir ārpus pieļaujamā diapazona.

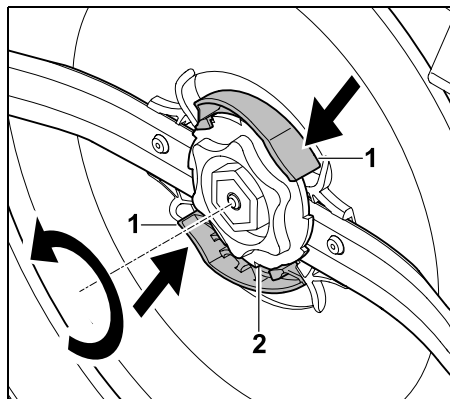
16.4 Pļaušanas naža izņemšana un ievietošana

! Pļaušanas nazim ir paredzēts kalpošanas laiks 200 stundas. Pēc šī laika displejā parādās ziņojums.

- Aktivizējiet ierīces bloķēšanu (⇒ 5.2) un uzvelciet cimdus.
- Sagāziet pļaujmašīnu – robotu uz sāniem un atbalstiet droši pret stabilu sienu. Rūpīgi notīriet pļaušanas mehānismu un pļaušanas nazi. (⇒ 16.2)



Noņemiet pļaušanas nazi:



ar vienu roku iespiediet un turiet abas cilnes (1) uz piedziņas plāksnes. Ar otru roku noskrūvējiet stiprinājuma uzgriezni (2). Noņemiet pļaušanas nazi kopā ar stiprinājuma uzgriezni.



Ievietojiet pļaušanas nazi:

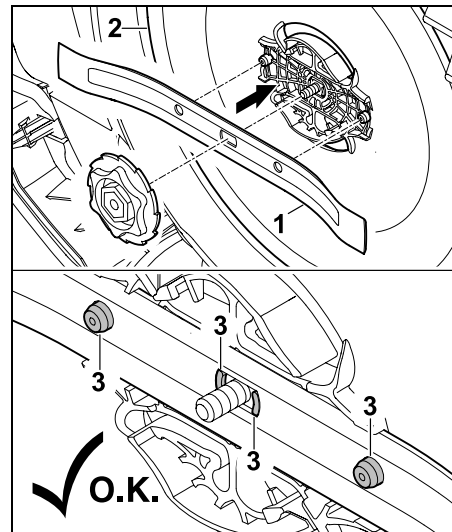


Savainošanās risks!

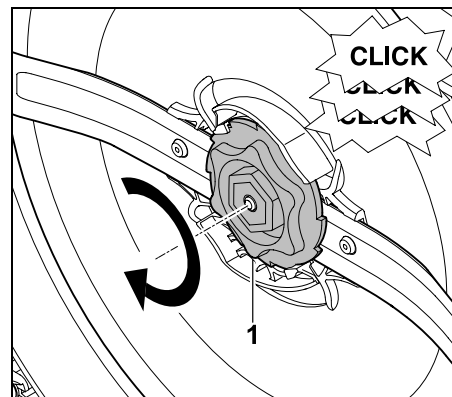
Pirms montāžas pārbaudiet, vai nav bojājumu. Nazis ir jānomaina, ja tajā manāmi robi vai plaisas vai arī tas ir nodilis. (⇒ 16.3)

Piedziņas plāksne un stiprinājuma uzgrieznis arī ir jānomaina, ja tie ir bojāti (piem., salauzti, nolietoti). Jo īpaši stiprinājuma uzgriežnim ir jānofiksējas precīzi piedziņas plāksnē.

- Pirms uzstādīšanas notīriet nazi, piedziņas plāksni un stiprinājuma uzgriezni.



Pļaušanas nazi (1) novietojiet uz piedziņas plāksnes (2), kā norādīts attēlā. Ievērojiet fiksācijas tapu (3) pareizo stāvokli uz pļaušanas naža.



Pievelciet stiprinājuma uzgriezni (1) līdz galam. Pievilkšanas laikā ir dzirdami vairāki klikšķi. Pārbaudiet, vai pļaušanas nazis ir nofiksējies, to viegli sakratot.

- Pēc jaunā plaušanas naža uzstādīšanas apstipriniet naža nomaiņu izvēlnē „Apkope”. (⇒ 11.17)

16.5 Plaušanas naža asināšana

Nekad neasiniet plaušanas nazi.

STIHL iesaka **vienmēr** nomainīt neasu plaušanas nazi ar jaunu.

- i** Tikai jauns plaušanas nazis ir pietiekami precīzi līdzsvarots un garantē ierīces pareizu darbību, kā arī zemu trokšņu līmeni.

16.6 Piedziņas plāksnes izņemšana un uzstādīšana

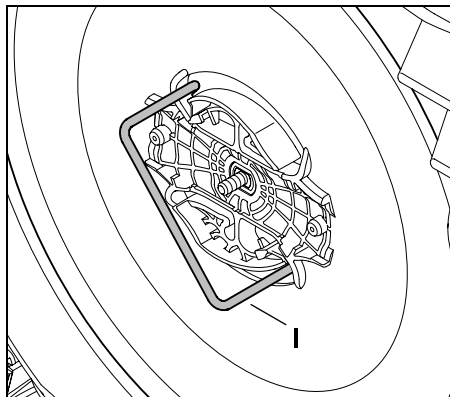
- i** Lai tīrītu plaušanas mehānismu, piedziņas plāksni var izjaukt.

- Aktivizējiet ierīces bloķēšanu (⇒ 5.2) un uzvelciet cimdus.
- Sagāziet plaujmašīnu—robotu uz sāniem un atbalstiet droši pret stabilu sienu. Rūpīgi notīriet plaušanas mehānismu un plaušanas nazi. (⇒ 16.2)

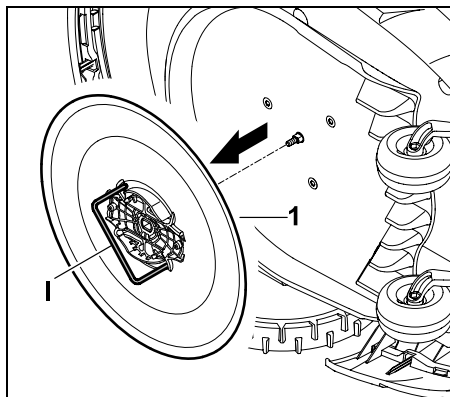


Noņemt piedziņas plāksni:

- Demontējiet plaušanas nazi. (⇒ 16.4)

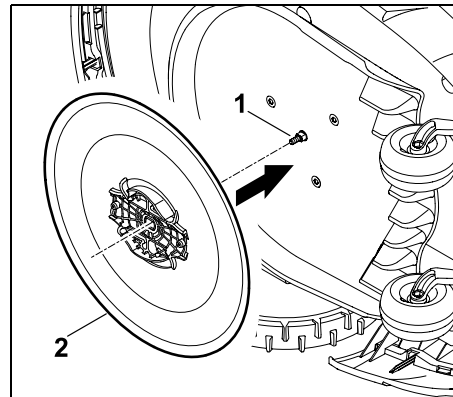


Ievietojiet noņēmēju (I) piedziņas plāksnē, kā norādīts attēlā, un pagrieziet to līdz galam pretēji pulksteņrādītāja kustības virzienam.



Atbalstiet ar vienu roku ierīci. Pavelkot aiz noņēmēja (1), novelciet piedziņas plāksni (I).

Uzstādiet piedziņas plāksni:



Rūpīgi notīriet naža asi (1) un turētāju uz piedziņas plāksnes (2). Bīdiet piedziņas plāksni līdz galam uz naža vārpstas.

- Uzstādiet plaušanas nazi. (⇒ 16.4)

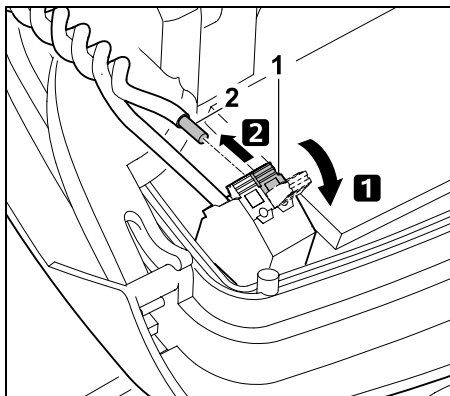
16.7 Stieples lūzuma meklēšana

- i** Stieples lūzuma gadījumā bāzes stacijā ātri mirgo sarkanā LED. (⇒ 13.1) Plaujmašīnas—robotu displejā tiek parādīts attiecīgais ziņojums.

Ja stieples lūzums netiek atrasts, kā aprakstīts, sazinieties ar specializēto izplatītāju.

Stieples meklēšanu var veikt neatkarīgi no tā, vai vadības konsole ir izņemta vai ievietota. Lai veiktu detalizētu meklēšanu, vadības konsolei ir jābūt ievietotai.

- Pirms stieples lūzuma meklēšanas **1 reizi** jānospiež taustiņš bāzes stacijā (LED turpina ātri mirgot).
- Noņemiet bāzes stacijas pārsegu un atveriet paneli. (⇒ 9.2)



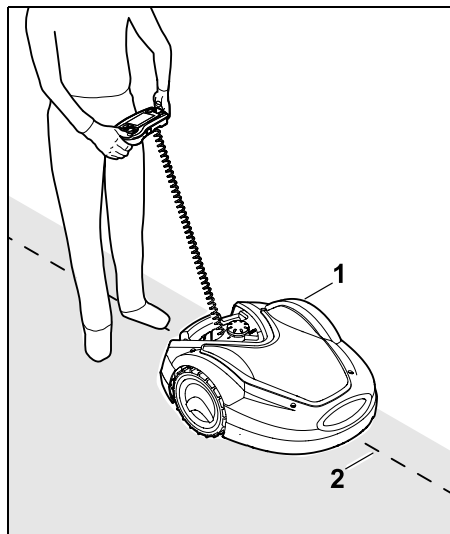
- 1 Atveriet kreisās puses fiksācijas sviru (1).
- 2 No fiksācijas bloka izņemiet stieples galus (2) un aizveriet fiksācijas sviru.

- Aizveriet paneli un uzlieciet bāzes stacijas pārsegu. (⇒ 9.2)

Tālāk tiek aprakstīta stieples meklēšana pulksteņa rādītāju virzienā; tas nozīmē, ka pārvietošanās gar ierobežojošo lentu notiek pulksteņa rādītāju virzienā, sākot no bāzes stacijas. Ja nepieciešams, meklēšanu var veikt arī pretēji pulksteņa rādītāju virzienam, bet tad labais stieples gals ir jāizņem no fiksācijas bloka.

- Ja nepieciešams, noņemiet vadības konsoli. (⇒ 15.2)
- Izvēlnē „Apkope” atlasiet ierakstu „Meklēt stieples lūz.” un nospiediet taustiņu OK. (⇒ 11.17)

Meklēšana ar noņemtu vadības konsoli



Sākot no bāzes stacijas, sekojiet pļaujmašīnai–robotam (1) gar pļaujamās platības malu **pulksteņa rādītāju virzienā**. Pārvietojiet ierīci ar vadības krustiņu un raugieties, lai ierobežojošā lenta (2) atrastos zem stieples sensora. Stieples sensori ir uzstādīti kreisajā un labajā pusē pļaujmašīnas–robotā priekšējā zonā un ir aizsargāti. Stieples lūzuma meklēšanas laikā displejā tiek rādīts **signāla stiprums**; kad vērtība ir visaugstākā, stieples sensori ir optimāli pozicionēti virs ierobežojošās lentas.

Kamēr stieples sensori uztver stieples signālu pareizi, displejā tiek attēlots simbols **Stieples signāls OK**.

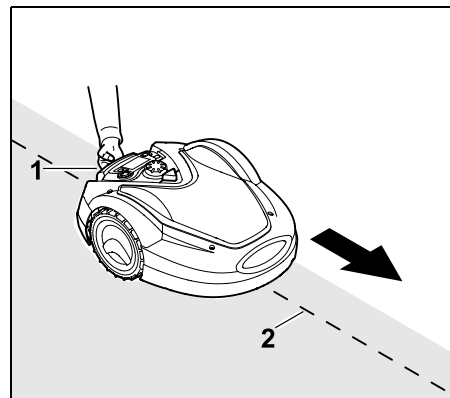


Stieples lūzuma zonā signāla stiprums samazinās, un displejā tiek attēlots simbols **Testēt stieples signālu**.



- Lūzuma vietā ar stieples savienotāja palīdzību izveidojiet savienojumu (⇒ 12.16), nepieciešamības gadījumā stieples lūzuma vietā izvietojiet jaunu ierobežojošo lentu.
- Atkal pievienojiet kreiso stieples galu. (⇒ 9.11)
- Ja stieples lūzums tiek pienācīgi saremontēts, deg sarkanā LED. (⇒ 13.1)

Detalizētā meklēšana ar ievietotu vadības konsoli



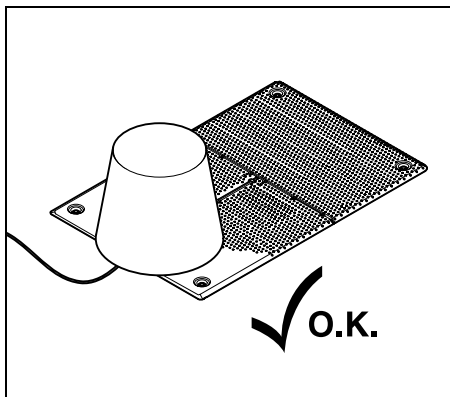
Paceliet pļaujmašīnu–robotu aiz transportēšanas roktura (1) nedaudz uz augšu un atbrīvojiet piedziņas riteņus. Atbalstot ierīci uz priekšējiem riteņiem, virziet to gar ierobežojošo lentu (2). Tālāk aprakstītās darbības attiecas uz meklēšanu ar noņemtu vadības konsoli.

16.8 Glabāšana un dīkstāvē ziemā

Ja pļaujmašīna–robots atrodas **dīkstāvē** (piem., ziemas pārtraukumā, īslaicīgā glabāšanā), ņemiet vērā tālāk redzamos norādījumus.

- Uzlādējiet akumulatoru (⇒ 15.8)

- Izslēdziet automātiku (⇒ 11.5)
- Aktivizējiet visaugstāko drošības pakāpi (⇒ 11.16)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Aktivizējiet energorežīmu ECO (⇒ 11.11)
- Aktivizējiet ierīces bloķēšanu (⇒ 5.2)
- Atvienojiet barošanas bloka kontaktdakšu no elektrotīkla
- Rūpīgi notīriet pļaujmašīnas—robotu un bāzes stacijas visas ārējās daļas



Apsedziet bāzes staciju ar piemērotu spaini, nostipriniet to.

- Glabājiet pļaujmašīnu—robotu sausā slēgtā telpā bez putekļiem, novietotu uz riteņiem. Pārļiecinieties, ka ierīce nav pieejama bērniem.
- Pļaujmašīnu—robotu glabājiet tikai drošā darba stāvoklī
- Raugiet, lai visas skrūves būtu stingri pievilkta, nomainiet ierīces nesalasāmās brīdinājuma norādes un norādes par apdraudējumiem un pārbaudiet visu ierīci, vai tā nav nodilusi vai bojāta. Nomainiet nodilušās vai bojātās detaļas.

- Pirms glabāšanas jānovērš jebkādi ierīces defekti.



Nekad nenovietojiet vai neglabājiet priekšmetus uz pļaujmašīnas—robotu.

Temperatūra glabāšanas telpā nedrīkst būt zemāka par 5 °C.

Pļaujmašīnas—robotu **ekspluatācijas atsākšana** pēc ilgstošas dīkstāves



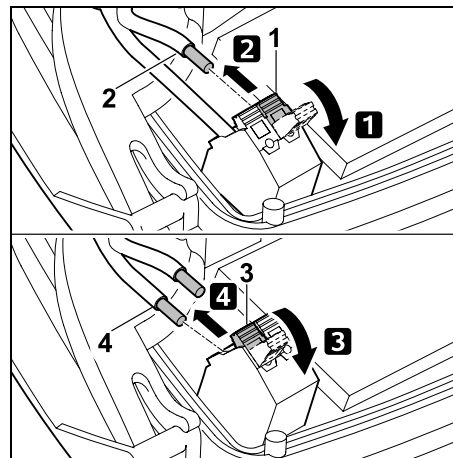
Pēc ilgstošas dīkstāves jāizlabo datums un laiks. Eksploatācijas laikā tiks parādīti attiecīgie atlases lodziņi. Ja atlases lodziņi netiek automātiski parādīti, izvēlnē Iestatījumi skatiet un, ja nepieciešams, labojiet datuma un laika vērtības. (⇒ 11.11)

- Sagatavojiet pļaujamo platību: noņemiet svešķermeņus un nopļaujiet ļoti augstu zāli ar parasto zāles pļāvēju.
- Atbrīvojiet bāzes staciju un pievienojiet barošanas bloku elektrotīklam.
- Akumulatora uzlāde (⇒ 15.8)
- Pārbaudiet pļaušanas grafiku un mainiet to, ja nepieciešams. (⇒ 11.6)
- Automātikas ieslēgšana (⇒ 11.5)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Nepieciešamības gadījumā aktivizējiet energorežīmu GPRS (⇒ 11.11) un ieslēdziet GPS aizsardzību. (⇒ 5.10)

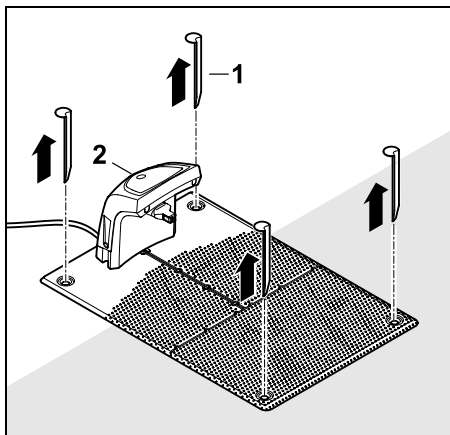
16.9 Bāzes stacijas demontāža

Pļaujmašīnas—robotu **ilgstošas dīkstāves** gadījumā (piem., ziemas pārtraukumā) bāzes staciju var arī demontēt.

- Sagatavojiet pļaujmašīnu—robotu ilgstošai dīkstāvei (⇒ 16.8)
- Atvienojiet barošanas bloka kontaktdakšu no elektrotīkla
- Noņemiet bāzes stacijas pārsegu un atveriet paneli (⇒ 9.2)



- 1** Atveriet kreisās puses fiksācijas sviru (1).
 - 2** Kreiso stieples galu (2) izņemiet no spaiļu termināļa. Aizveriet fiksācijas sviru (1).
 - 3** Atveriet labās puses fiksācijas sviru (3).
 - 4** Labo stieples galu (4) izņemiet no spaiļu termināļa. Aizveriet fiksācijas sviru (3).
- Aizveriet paneli (⇒ 9.2)
 - No bāzes stacijas atvienojiet atsevišķi kreiso un labo stieples galu
 - Uzlieciet bāzes stacijas pārsegu (⇒ 9.2)



Izņemiet tapas (1), noņemiet bāzes staciju (2) un pieslēgto barošanas bloku no zālāja, rūpīgi notīriet tos (ar mitru drānu) un novietojiet glabāšanai.

- Glabājiet pļaujmašīnu–robotu kopā ar bāzes staciju un barošanas bloku sausā, slēgtā un no putekļiem aizsargātā telpā normālā pozīcijā. Pievienojiet pļaujmašīnu–robotu bāzes stacijai. Pārļiecinieties, ka ierīce nav pieejama bērniem.
- Aizsargājiet ierobežojošās lētas brīvos galus no vides ietekmes, piem., notīniet ar piemērotu izolācijas lenti.
- Atkārtojot montāžu, uzstādiet bāzes staciju kā pirmajā reizē; pievērsiet uzmanību tam, lai pareizi tiek pievienots kreisais un labais stieples gals. (⇒ 9.9)

17. Parastās rezerves daļas

Pļaušanas nazis:
6309 702 0102

Akumulators **AAI 131:**
paredzēts RMI 632, RMI 632 C
6309 400 6504

Akumulators **AAI 201:**
paredzēts RMI 632 P, RMI 632 PC
6309 400 6516

18. Piederumi

- **STIHL komplekts S** zālāju platībām līdz 500 m²
- **STIHL komplekts L** zālāju platībām 2000 m² – 4000 m²
- Fiksēšanas elementi **STIHL AFN 075**
- Ierobežojošā lenta **STIHL ARB 501:**
garums: 500 m
diametrs: 3,4 mm
- Stieples savienotājs **STIHL ADV 010**
- Modulis mazām platībām **STIHL AKM 100**

Ierīcei var iegādāties arī citus papildpiederumus. Plašāku informāciju Jūs varat saņemt pie STIHL specializētā izplatītāja, internetā (www.stihl.com) vai STIHL katalogā.

i Drošības apsvērumu dēļ ierīces ekspluatācijas laikā drīkst izmantot tikai STIHL sertificētus papildpiederumus.

19. Nodiluma samazināšana un bojājumu novēršana

Svarīgi norādījumi par apkopi un kopšanu, produktu grupa

Ar akumulatoru darbināma pļaujmašīna–robots (STIHL RMI)

STIHL neuzņemas nekādu atbildību par mantas un miesas bojājumiem, kas radušies, neievērojot lietošanas pamācībā minētos norādījumus, jo īpaši tos, kas attiecas uz drošību, lietošanu un apkopi, vai gadījumos, kad ir izmantotas neapstiprinātas pierīces vai rezerves daļas.

Lai novērstu STIHL ierīces bojājumus vai pārmērīgu nodilumu, lūdzu, noteikti ņemiet vērā tālāk minētos norādījumus.

1. Dilstošās daļas

Dažas STIHL ierīces sastāvdaļas dabīgi nodilst arī tad, ja ierīci izmanto paredzētajam mērķim, un atkarībā no lietošanas veida un ilguma tās ir savlaicīgi jānomaina.

Starp citiem tie ir:

- pļaušanas nazis;
- akumulators.

2. Lietošanas pamācībā minēto noteikumu ievērošana

STIHL ierīce jālieto, jāapkopj un jāuzglabā rūpīgi, kā tas aprakstīts šajā lietošanas pamācībā. Lietotājs ir atbildīgs par visiem bojājumiem, kuri radušies drošības, lietošanas un apkopes norādījumu neievērošanas dēļ.

Tas īpaši attiecas uz:

- nepareizu akumulatora lietošanu (uzlāde, glabāšana);

- nepareizu elektrisko pieslēgumu (spriegums);
- ar uzņēmumu STIHL nesaskaņotām izstrādājuma izmaiņām;
- tādu instrumentu vai piederumu izmantošanu, kuru lietošana ierīcei nav atļauta, nav piemērota vai kuru kvalitāte ir slikta;
- izstrādājuma lietošanu neatbilstoši noteikumiem;
- izstrādājuma izmantošanu sporta vai sacensību pasākumos;
- zaudējumiem, kas radušies, turpinot izmantot izstrādājumu ar bojātām detaļām.

3. Apkopes darbi

Visi nodaļā „Apkope” minētie darbi ir jāveic regulāri.

Ja šos apkopes darbus lietotājs nevar veikt pats, tie jāuztic specializētam izplatītājam.

STIHL iesaka apkopes un remonta darbu veikšanu uzticēt tikai STIHL specializētajam izplatītājam.

STIHL specializētie izplatītāji tiek regulāri apmācīti, un to rīcībā tiek nodota tehniskā informācija.

Ja ir nokavēts šo darbu veikšanas termiņš, var rasties bojājumi, par kuriem ir atbildīgs lietotājs.

Tie ir šādi:

- ierīces bojājumi, kas saistīti ar nepietiekamu vai nepareizu tīrīšanu;
- korozijas un citi izrietošie bojājumi nepareizas uzglabāšanas dēļ;
- ierīces bojājumi, izmantojot zemas kvalitātes rezerves daļas;

- bojājumi, kas radušies, jo netika veikta savlaicīgi vai tika nepietiekami veikta apkope, vai bojājumi, ko izraisījuši apkopes vai remonta darbi, kas netika veikti kvalificētu izplatītāju darbnīcās.

20. Vides aizsardzība

Iepakojumi, ierīce un piederumi ir izgatavoti no otrreiz pārstrādājamiem materiāliem, un tie ir atbilstoši jāutilizē.

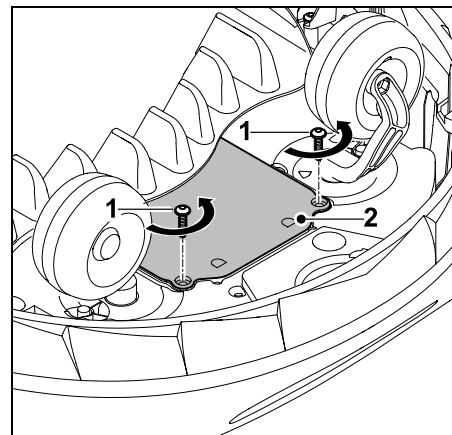
Atlikušo materiālu atsevišķa, videi nekaitīga utilizācija veicina pārstrādājamo materiālu atkārtotu izmantošanu. Šī iemesla dēļ pēc ierīces parastās lietošanas laika beigām nogādājiet ierīci otrreizējai pārstrādei. Utilizācijas laikā ievērojiet informāciju sadaļā „Utilizācija”. (⇒ 6.11)



Vienmēr atbrīvojieties no atkritumiem, piemēram, akumulatora, profesionālā veidā. Ievērojiet vietējos noteikumus.



Litija-jonu akumulatorus neizmetiet kopā ar sadzīves atkritumiem, bet nododiet tos izplatītājam vai problemātisku materiālu savākšanas punktā.



Atskrūvējiet un izņemiet skrūves (1) un noņemiet vāku (2).

- Izņemiet akumulatoru no akumulatora nodalījuma (⇒ 9.5), ievietojiet atpakaļ vāku un ieskrūvējiet skrūves.



Savainošanās risks!

Novērsiet akumulatora bojājumus.

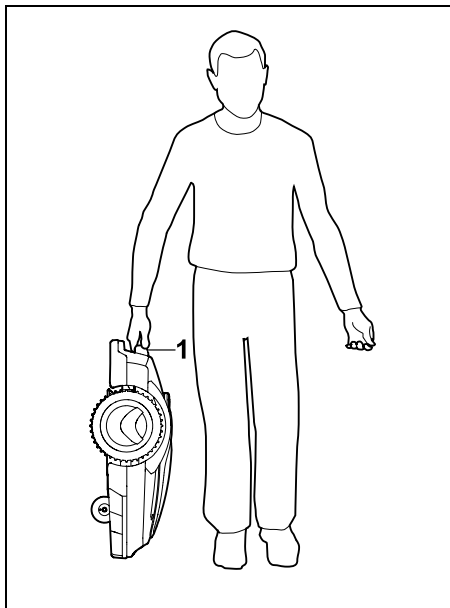
21. Transportēšana



Savainošanās risks!

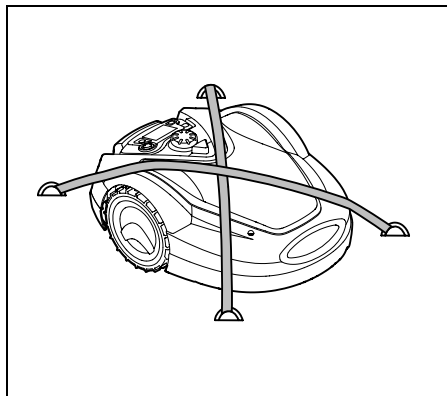
Pirms transportēšanas rūpīgi izlasiet un ievērojiet visus drošības norādījumus (⇒ 6.) nodaļā „Jūsu drošībai” (⇒ 6.5), jo īpaši apakšnodaļu „Ierīces transportēšana” — vienmēr aktivizējiet ierīces bloķēšanu. (⇒ 5.2)

21.1 Ierīces pacelšana vai nešana



Nesiet un celiet zālesplāvēju, turot aiz transportēšanas roktura (1). Vienmēr ievērojiet, lai plaušanas nazis atrastos pietiekamā attālumā no ķermeņa, jo īpaši no rokām un kājām.

21.2 Ierīces nostiprināšana



Nostipriniet zālesplāvēju uz transporta platformas. Šim nolūkam nostipriniet ierīci ar piemērotiem stiprinājuma līdzekļiem (siksna, virves), kā parādīts attēlā.

Nostipriniet arī tās ierīces daļas (piem., bāzes staciju, sīkās detaļas), kas tiek pārvietotas kopā ar ierīci, lai novērstu to slīdēšanu.

22. ES atbilstības deklarācija

22.1 Plaujmašīna–robots, automātisks un darbināms ar akumulatoru (RMI) ar bāzes staciju (ADO)

STIHL Tirol GmbH
Hans Peter Stihl-Straße 5
6336 Langkampfen
Austrija

ar pilnu atbildību deklarē, ka

Modelis:	Zālesplāvējs, automātisks un darbināms ar akumulatoru
Ražotāja zīmols:	STIHL
Tips:	RMI 632.0 RMI 632.0 P RMI 632.0 C RMI 632.0 PC
Sērijas numurs:	6309
Modelis:	Bāzes stacija
Ražotāja zīmols:	STIHL
Tips:	ADO 601 Aparātprogramm atūra V 1.02 - 1.07
Sērijas numurs:	6309
atbilst 2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC, 2014/53/EU direktīvu attiecīgajām prasībām, izstrādāts un izgatavots atbilstoši tālāk minēto standartu redakcijām, kas bija spēkā ražošanas datumā: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3	

ETSI EN 301 489-1 V 2.2.0 (2017-03)
ETSI EN 301 489-3 V 2.2.1 (2017-03)
ETSI EN 303 447 V 1.1.1 (2017-09)
papildus RMI 632.0 C, RMI 632.0 PC:

ETSI EN 300 440-2 V 2.1.1 (2017-03)
ETSI EN 301 489-52 V 1.1.0 (2016-11)
ETSI EN 301 511 V 9.0.2 (2017-04)

Paziņojošā iestāde TÜV Rheinland LGA Products GmbH, Nr. 0197, ir pārbaudījusi atbilstību saskaņā ar Direktīvas III pielikuma B moduli 2014/53/EU un

izsniegusi šādu ES tipa pārbaudes
sertifikātu:
RT 60122184 0001

Tehniskās dokumentācijas glabāšana:
STIHL Tirol GmbH
Produkta atļauja

Ražošanas gads un modeļa numurs
(sērijas numurs) ir norādīti uz ierīces.

Langkampfen, 02.01.2019

STIHL Tirol GmbH

Pilnvarotais



Sven Zimmermann

Projektēšanas nodaļas vadītājs

23. Tehniskie parametri

RMI 632.0, RMI 632.0 P, RMI 632.0 C, RMI 632.0 PC:

Sērijas identifikācijas numurs	6309
Pļaušanas sistēma	Pļaušanas mehānisms ar smalcinātāju
Pļaušanas mehānisms	Naža turētājs
Pļaušanas platums	28 cm

RMI 632.0, RMI 632.0 P, RMI 632.0 C, RMI 632.0 PC:

Pļaušanas mehānisma apgriezienu skaits	3150 apgr./min
Akumulatora tips	Litija jonu
Akumulatora spriegums U_{DC}	29 V
Pļaušanas augstums	20 - 60 mm
Izolācijas klase	III
Izolācijas veids	IPX4
Saskaņā ar Direktīvu 2006/42/EC un normatīvu EN 50636-2-107:	
Izmērītais trokšņu jaudas līmenis L_{WA}	59 dB(A)
Nobīde K_{WA}	3 dB(A)
$L_{WA} + K_{WA}$	62 dB(A)
Trokšņu spiediena līmenis L_{pA}	48 dB(A)
Nobīde K_{pA}	3 dB(A)
Garums	73 cm
Platums	54 cm
Augstums	27 cm
RMI 632.0, RMI 632.0 C, RMI 632.0 P:	
Svars	13 kg
RMI 632.0 PC:	
Svars	14 kg

RMI 632.0, RMI 632.0 C:

Pļaujamās platības maksimālais lielums	3000 m ²
Jauda	120 W
Barošanas bloks	HLG-120H
	2,9 A
Akumulatora nosaukums	AAI 131
Akumulatora jauda	130 Wh
Akumulatora jauda	4,5 Ah

RMI 632.0, RMI 632.0 C:

Akumulatora svars	1,10 kg
-------------------	---------

RMI 632.0 P, RMI 632.0 PC:

Pļaujamās platības maksimālais lielums	4000 m ²
Jauda	185 W
Barošanas bloks	HLG-185H
	4,4 A
Akumulatora nosaukums	AAI 201
Akumulatora jauda	194 Wh
Akumulatora jauda	6,8 Ah
Akumulatora svars	1,40 kg

Mobilie sakari:

Atbalstītās frekvenču joslas:	E-GSM-900: DCS-1800
-------------------------------	------------------------

Izstarotā maksimālā sūtīšanas jauda

E-GSM-900:	880 – 915 MHz: 33,0 dBm
DCS-1800:	1710 – 1785 MHz: 30,0 dBm

Bāzes stacija ADO 601:

Spriegums U_{DC}	42 V
Izolācijas klase	III
Izolācijas veids	IPX1
Svars	3 kg

Ierobežojošā lenta un meklēšanas cilpa

Frekvenču diapazons:	1,0 kHz – 90 kHz
Maksimālais lauka stiprums:	< 72 μ A/m

Barošanas bloks

Spriegums U_{AC}	100 - 240 V
--------------------	-------------

Barošanas bloks

Frekvence	50/60 Hz
Spriegums U_{DC}	42 V
Izolācijas klase	I
Izolācijas veids	IP67

STIHL akumulatoru transportēšana

STIHL akumulatori atbilst ANO rokasgrāmatā ST/SG/AC.10/11/Rev.5 III daļā, 38.3. apakšsadaļā minētajiem nosacījumiem.

Lietotājs var veikt STIHL akumulatora transportēšanu ar autotransportu bez jebkādam turpmākām prasībām attiecībā uz ierīces uzstādīšanas vietu.

Izmantojot gaisa vai jūras transportu, jāievēro attiecīgo valstu priekšraksti.

Papildus informāciju par transportēšanas norādēm skatiet vietnē <http://www.stihl.com/safety-data-sheets>.

REACH

Ar REACH apzīmē Regulu par ķīmikāliju reģistrēšanu, vērtēšanu, licencēšanu un ierobežošanu. Informāciju par „REACH” regulas (EK) Nr. 1907/2006 nosacījumiem skatiet www.stihl.com/reach.

24. Ziņojumi

Ziņojumi informē par aktīvo kļūdu, darbības traucējumiem un ieteikumiem. Tie tiek parādīti dialoglodziņā, un tos var atvērt izvēlnē „Ziņojumi”, nospiežot taustiņu OK. (⇒ 11.9)

Ieteikumi un aktīvie ziņojumi parādās arī statusa rādījumā. (⇒ 11.2)

Ziņojuma informācijā var apskatīt ziņojuma kodu, parādīšanās laiku, parādīšanās prioritāti un biežumu.

- **Ieteikumiem** ir prioritāte „Zema” vai „Inform.”, tie parādās statusa rādījumā pārmaiņus ar tekstu „iMow gatavs darbam”. Pļaujmašīna—robotu var turpināt darboties, un automātiskais režīms turpinās darboties.
- **Traucējumiem** ir „Vidējā” prioritāte, un ir nepieciešama lietotāja darbība. Pļaujmašīna—robotu var turpināt darboties tikai pēc traucējumu novēršanas.
- „Augstas” prioritātes **kļūdu** gadījumā displejā redzams teksts „Sazināties ar izplatītāju”. Pļaujmašīna—robotu var turpināt darboties tikai pēc tam, kad STIHL izplatītājs ir novērsis traucējumu.

i Ja ziņojums paliek aktīvs, neskatoties uz ierosinātajiem risinājumiem, sazinieties ar STIHL izplatītāju.

Kļūdas, kuras var novērst tikai STIHL izplatītājs, tālāk netiek uzskaitītas. Ja šāda kļūda tiek rādīta, izplatītājam jānosūta 4 ciparu kļūdas kods un kļūdas teksts.

i **RMI 632 C, RMI 632 PC:** arī lietotnē tiek parādīti ziņojumi, kas ietekmē normālu darbību. (⇒ 10.)

Pēc ziņojuma nosūtīšanas pļaujmašīna—robotu pāriet gaidīšanas režīmā un atslēdz mobilā tīkla trafiku, lai taupītu akumulatora enerģiju.

Ziņojums

0001 – Dati aktualizēti
Lai atbloķētu, nospiež OK

Iespējamais cēlonis

- Tika veikta ierīces programmatūras atjaunināšana
- Sprieguma zaudējums
- Programmatūras vai aparatūras kļūda

Risinājums

- Nospiežot taustiņu OK, pļaujmašīna—robotu darbojas ar noklusējuma iestatījumiem — pārbaudiet un pielāgojiet iestatījumus (datums, laiks, pļaušanas grafiks).

Ziņojums:

0100 — Akumul. izlādējies
Uzlādējiet akumulatoru

Iespējamais cēlonis:

- akumulatora spriegums ir pārāk zems

Risinājums:

- lai uzlādētu akumulatoru, novietojiet pļaujmašīnu—robotu bāzes stacijā (⇒ 15.8)

Ziņojums:

0180 – Zema temperatūra
Pārāk zema temperatūra

Iespējamais cēlonis:

- pļaujmašīnas—robotu iekšpusē ir pārāk zema temperatūra

Risinājums:

- uzsildiet pļaujmašīnu—robotu

Ziņojums:

0181 — Augsta temperatūra
Pārāk augsta temperatūra

Iespējamais cēlonis:

- pārāk augsta temperatūra
plaujmašīnas–robotu iekšpusē

Risinājums:

- ļaujiet plaujmašīnai–robotam atdzist
-

Ziņojums:

0183 — Augsta temperatūra
Skatiet ziņojumu 0181

Ziņojums:

0185 — Augsta temperatūra
Skatiet ziņojumu 0181

Ziņojums:

0186 — Zema temperatūra
Skatiet ziņojumu 0180

Ziņojums:

0187 — Augsta temperatūra
Skatiet ziņojumu 0181

Ziņojums:

0302 — Kļūda piedz. motorā
Pārāk augsta temperatūra

Iespējamais cēlonis:

- kreisajā piedziņas motorā ir pārāk
augsta temperatūra

Risinājums:

- ļaujiet plaujmašīnai–robotam atdzist
-

Ziņojums:

0305 — Kļūda piedz. motorā
Iesprūdis kreisais ritenis

Iespējamais cēlonis:

- pārslodze kreisajā piedziņas ritenī

Risinājums:

- notīriet plaujmašīnu–robotu (⇒ 16.2)
 - noņemiet nelīdzenumus (caurumi,
ieplakas) plaujamajā platībā
-

Ziņojums:

0402 — Kļūdz piedz. motorā
Pārāk augsta temperatūra

Iespējamais cēlonis:

- labās puses piedziņas motora
temperatūra pārāk augsta

Risinājums:

- ļaujiet plaujmašīnai–robotam atdzist
-

Ziņojums:

0405 — Kļūda piedz. motorā
Iesprūdis labais ritenis

Iespējamais cēlonis:

- pārslodze kreisās puses piedziņas
ritenī

Risinājums:

- notīriet plaujmašīnu–robotu (⇒ 16.2)
 - noņemiet nelīdzenumus (caurumi,
ieplakas) plaujamajā platībā
-

Ziņojums:

0502 — Kļūda plauš. motorā
Pārāk augsta temperatūra

Iespējamais cēlonis:

- plaušanas motorā pārāk augsta
temperatūra

Risinājums:

- ļaujiet plaujmašīnai–robotam atdzist
-

Ziņojums:

0505 — Kļūda plauš. motorā
Iesprūdis plaušanas nazis

Iespējamais cēlonis:

- piesārņojums starp diska plāksni un
plāvēja korpusu
- plaušanas motoru nevar ieslēgt
- plaušanas motora pārslodze

Risinājums:

- tīriet plaušanas nazi un plaušanas
mehānismu (⇒ 16.2)
 - tīriet diska plāksni (⇒ 16.6)
 - uzstādiet lielāku plaušanas augstumu
(⇒ 9.6)
 - noņemiet nelīdzenumus (caurumi,
ieplakas) plaujamajā platībā
-

Ziņojums:

0701 — Akumulatora temperatūra
Ārpus temperatūras diapazona

Iespējamais cēlonis:

- temperatūra akumulatorā ir pārāk zema
vai pārāk augsta

Risinājums:

- ļaujiet plaujmašīnai–robotam sasilt vai
atdzist — atzīmējiet akumulatora
pieļaujamo temperatūras diapazonu
(⇒ 6.4)
-

Ziņojums:

0703 — Akumul. izlādējies
Skatiet ziņojumu 0100

Ziņojums:

0704 — Akumul. izlādējies
Skatiet ziņojumu 0100

Ziņojums:

1000 — Apgāšanās
Pārsniegts atļautais slīpums

Iespējamais cēlonis:

- slīpuma sensors ir atklājis apgāšanos

Risinājums:

- uzstādiet plaujmašīnu—robotu uz riteņiem, pārbaudiet bojājumus un apstipriniet ziņojumu ar OK
-

Ziņojums:

1010 — iMow pacelts
Lai atbloķētu, nospiediet OK

Iespējamais cēlonis:

- plaujmašīna—robots tika pacelta aiz pārsega

Risinājums:

- pārbaudiet pārsega mobilitāti un apstipriniet ziņojumu ar OK
-

Ziņojums:

1030 — Pārsega kļūda
Pārbaudiet pārsegu
Pēc tam nospiediet OK

Iespējamais cēlonis:

- nav atpazīts pārsegs

Risinājums:

- pārbaudiet pārsegu (mobilitāte, fiksācija) un apstipriniet ziņojumu ar OK
-

Ziņojums:

1100 — Vadības konsole
Braucienā noņemta vadības konsole

Iespējamais cēlonis:

- automātiskās darbības laikā noņemta vadības konsole

Risinājums:

- apstipriniet ziņojumu ar OK taustiņu — pēc vadības konsoles ievietošanas automātiskā darbība tiks turpināta
-

Ziņojums:

1120 — Bloķēts pārsegs
Pārbaudiet pārsegu
Pēc tam nospiediet OK

Iespējamais cēlonis:

- atpazīta pastāvīga sadursme

Risinājums:

- atbrīvojiet plaujmašīnu—robotu, noņemiet, ja nepieciešams, šķērslī vai mainiet ierobežojošās lentas izvietošanu — pēc tam apstipriniet ziņojumu ar OK
 - pārbaudiet pārsega mobilitāti un apstipriniet ziņojumu ar OK
-

Ziņojums:

1125 — noņemti šķērslī
Pārbaudiet stieples izvietošanu

Iespējamais cēlonis:

- nepareizi izvietota ierobežojošā lenta

Risinājums:

- pārbaudiet ierobežojošās lentas izvietošanu, pārbaudiet attālumus, izmantojot iMow Ruler (⇒ 12.5)
-

Ziņojums:

1130 — Iesprūdis
Atbrīvojiet iMow
Pēc tam nospiediet OK

Iespējamais cēlonis:

- plaujmašīna ir iestrēgusi
- piedziņas riteņi izgriežas cauri

Risinājums:

- atbrīvojiet plaujmašīnu—robotu, noņemiet nelīdzenumus plaujamajā platībā un mainiet ierobežojošās lentas izvietošanu — pēc tam apstipriniet ziņojumu ar OK
 - notīriet piedziņas riteņus, ja nepieciešams, nepieļaujiet darbību, ja līst lietūs, — pēc tam apstipriniet ziņojumu ar OK (⇒ 11.12)
-

Ziņojums:

1131 — Iesprūdis
Uz līdzenām virsmām:
izslēdziet ASM

Iespējamais cēlonis:

- ASM ieslēgts arī uz līdzenas virsmas

Risinājums:

- Uz līdzenām virsmām izslēdziet ASM (⇒ 11.14)
-

Ziņojums:

1135 — Ārpusē
Uzstādiet iMow plaujamajā platībā

Iespējamais cēlonis:

- plaujmašīna—robots ārpus plaujamās platības

Risinājums:

- pārvietojiet plaujmašīnu—robotu plaujamajā platībā
-

Ziņojums:

1140 — Pārāk stāvs
Pārbaudiet stieples iekļājumu

Iespējamais cēlonis:

- slīpuma sensors ir konstatējis nogāzes slīpumu vairāk par 22°

Risinājums:

- mainiet ierobežojošās lentas kursu, zālāja platība ar slīpumu vairāk par 22°

Ziņojums:

1160 — Aktivizēts rokturis
Lai atbloķētu, nospiež OK

Iespējamais cēlonis:

- plaujmašīna—robots tika pacelta aiz transportēšanas roktura

Risinājums:

- apstipriniet ziņojumu ar OK

Ziņojums:

1170 — Nav signāla
Ieslēdziet bāzes staciju

Iespējamais cēlonis:

- bāzes stacija ir izslēgta
- ekspluatācijas laikā vairs netiek uztverts stieples signāls
- plaujmašīna—robots ir ārpus plaujamās platības
- bāzes stacija vai elektroniskie komponenti ir samainīti

Risinājums:

- ieslēdziet bāzes staciju un dodiet komandu plaušanai
- pārbaudiet bāzes stacijas strāvas padevi
- pārbaudiet bāzes stacijas gaismas diodi — darbības laikā nepārtraukti jādeg sarkanajai gaismas diodei (⇒ 13.1)

- novietojiet plaujmašīnu—robotu plaujamajā platībā
- savienojiet pāri plaujmašīnu—robotu un bāzes staciju (⇒ 11.16)

Ziņojums:

1180 — iMow uz bāzes staciju
Automātiskā ievietošana bāzes stacijā nav iespējama

Iespējamais cēlonis:

- bāzes stacija nav atrasta
- celiņa sākuma vai beigu daļa tika ierīkota nepareizi

Risinājums:

- pārbaudiet bāzes stacijas gaismas diodi; ja nepieciešams, ieslēdziet bāzes staciju (⇒ 13.1)
- pārbaudiet ievietošanu bāzes stacijā (⇒ 15.7)
- pārbaudiet celiņa piltuves veida iebrauktuvi un izbrauktuvi (⇒ 12.11)

Ziņojums:

1190 — Bāzes stacijas kļūda
Bāzes stacija aizņemta

Iespējamais cēlonis:

- bāzes staciju aizņem otra plaujmašīna—robots

Risinājums:

- veiciet plaujmašīnas—robota dokošanu, kad no jauna ir pieejama bāzes stacija

Ziņojums:

1200 — Kļūda plauš. motorā
Skatiet ziņojumu 0505

Ziņojums:

1210 — Kļūda piedz. motorā
Iesprūdis ritenis

Iespējamais cēlonis:

- pārslodze uz vienu piedziņas riteni

Risinājums:

- notīriet plaujmašīnu—robotu (⇒ 16.2)
- noņemiet nelīdzenumus (caurumi, ieplakas) plaujamajā platībā

Ziņojums:

1220 — Konstatēts lietus
Plaušana pārtraukta

Iespējamais cēlonis:

- plaušana tika atcelta vai nav sākusies lietus dēļ

Risinājums:

- nav nepieciešamas nekādas darbības, vajadzības gadījumā pielāgojiet lietus sensoru (⇒ 11.12)

Ziņojums:

1230 — Dokošanas kļūda
iMow uz bāzes staciju

Iespējamais cēlonis:

- bāzes stacija tika atrasta, automātiska dokošana nav iespējama

Risinājums:

- pārbaudiet dokošanu; ja nepieciešams, dokoiet plaujmašīnu—robotu manuāli (⇒ 15.7)
- pārbaudiet ierobežojošo lentu; pārliecināties, vai process bāzes stacijas zonā notiek pareizi (⇒ 9.10)

Ziņojums:

2000 — Signāla problēma
iMow uz bāzes staciju

Iespējamais cēlonis:

- kļūdainš stieples signāls, nepieciešams
pieregulēt

Risinājums:

- novietojiet pļaujmašīnu bāzes stacijā,
pēc tam nospiediet OK

Ziņojums:

2010 — Mainīt pļauš. nazi
Sasniegts pieļaujama darbmūžs

Iespējamais cēlonis:

- pļaušanas nazis tiek lietots vairāk par
200 darbības stundām, nepieciešams
nomainīt

Risinājums:

- nomainiet pļaušanas nazi un naža
nomaiņu apstipriniet izvēlnē „Apkope”
(⇒ 16.4)

Ziņojums:

2020 — ieteikums
Ilgadējā apkope pie izplatītāja

Iespējamais cēlonis:

- tiek ieteikts veikt ierīces apkopi

Risinājums:

- uzticiet STIHL izplatītājam veikt
ilgadējo apkopi

Ziņojums:

2030 — akumulators
Sasniegts pieļaujama darbmūžs

Iespējamais cēlonis:

- nepieciešama akumulatora nomaiņa

Risinājums:

- uzticiet STIHL izplatītājam nomainīt
akumulatoru

Ziņojums:

2031 — Uzlādes kļūda
Pārbaudiet savienojumu ar lādētāju

Iespējamais cēlonis:

- lādēšanas nevar ieslēgt

Risinājums:

- pārbaudiet un, ja nepieciešams, notīriet
bāzes stacijas un pļaujmašīnas—robota
uzlādes kontaktus — pēc tam
apstipriniet ziņojumu ar OK

Ziņojums:

2032 — akumulatora temperatūra
ārpus temperatūras diapazona

Iespējamais cēlonis:

- temperatūra akumulatorā uzlādes laikā
ir pārāk zema vai pārāk augsta

Risinājums:

- ļaujiet pļaujmašīnai—robotam sasilt vai
atdzist — ņemiet vērā akumulatora
pieļaujamo temperatūras diapazonu

Ziņojums:

2040 — Akumulatora temperatūra
Ārpus temperatūras diapazona

Iespējamais cēlonis:

- temperatūra akumulatorā, sākot
pļaušanas režīmu, ir pārāk zema vai
pārāk augsta

Risinājums:

- ļaujiet pļaujmašīnai—robotam sasilt vai
atdzist — atzīmējiet akumulatora
pieļaujamo temperatūras diapazonu
(⇒ 6.4)

Ziņojums:

2050 — Mainīt pļauš. grafiku
Pagariniet darba laiku

Iespējamais cēlonis:

- darbības laiki tika samazināti/izdzēsti,
vai pļaušanas laiks tika pagarināts —
uzglabātie darbības laiki nav
pietiekami, lai veiktu nepieciešamās
pļaušanas operācijas

Risinājums:

- paildziniet darbības laikus (⇒ 11.7) vai
samaziniet pļaušanas ilgumu (⇒ 11.8)

Ziņojums:

2060 — Pļaušana ir pabeigta
Lai atbloķētu, nospied OK

Iespējamais cēlonis:

- sekmīgi pabeigta papildu platības
pļaušana

Risinājums:

- pārvietojiet pļaujmašīnu—robotu
pļaujamajā platībā un novietojiet to
bāzes stacijā, lai uzlādētu akumulatoru
(⇒ 15.7)

Ziņojums:

2070 – GPS signāls
Nav signāla pie malas

Iespējamais cēlonis:

- visa plaujamās platības mala atrodas ārpus signāla uztveršanas zonas

Risinājums:

- atkārtoti veiciet malas apbraukšanu (⇒ 11.14)
 - lai saņemtu precīzāku diagnostiku, sazinieties ar STIHL izplatītāju
-

Ziņojums:

2071 – GPS signāls
Nav signāla 1. sākuma punktā

Iespējamais cēlonis:

- 1. sākuma punkts atrodas radio signāla aizēnojumā

Risinājums:

- 1. sākuma punkta pozīcijas maiņa (⇒ 11.15)
-

Ziņojums:

2072 – GPS signāls
Nav signāla 2. sākuma punktā

Iespējamais cēlonis:

- 2. sākuma punkts atrodas radio signāla aizēnojumā

Risinājums:

- 2. sākuma punkta pozīcijas maiņa (⇒ 11.15)
-

Ziņojums:

2073 – GPS signāls
Nav signāla 3. sākuma punktā

Iespējamais cēlonis:

- 3. sākuma punkts atrodas radio signāla aizēnojumā

Risinājums:

- 3. sākuma punkta pozīcijas maiņa (⇒ 11.15)
-

Ziņojums:

2074 – GPS signāls
Nav signāla 4. sākuma punktā

Iespējamais cēlonis:

- 4. sākuma punkts atrodas radio signāla aizēnojumā

Risinājums:

- 4. sākuma punkta pozīcijas maiņa (⇒ 11.15)
-

Ziņojums:

2075 – GPS signāls
Nav signāla vēlamajā zonā

Iespējamais cēlonis:

- vēlamā zona atrodas radio signāla aizēnojumā

Risinājums:

- vēlamās zonas iestatīšana (⇒ 10.)
-

Ziņojums:

2076 – GPS signāls
Vēlamā zona netika atrasta

Iespējamais cēlonis:

- malas apbraukšanas laikā vēlamā zona netika atrasta

Risinājums:

- iestatiet vēlamo zonu. Pievērsiet uzmanību, lai vēlamā zonā un ierobežojošā lēta pārklātos (⇒ 10.)
-

Ziņojums:

2077 — Vēlamā zona
Vēlamā zona ir ārpus māju zonas

Iespējamais cēlonis:

- vēlamā zona ir ārpus saglabātās māju zonas

Risinājums:

- vēlamās zonas iestatīšana (⇒ 10.)
-

Ziņojums:

2080 — Tīkls
Nav GPRS signāla

Iespējamais cēlonis:

- GPRS savienojums nav pieejams, plaujamā platība atrodas ārpus signāla uztveršanas zonas

Risinājums:

- lai saņemtu precīzāku diagnostiku, sazinieties ar STIHL izplatītāju
-

Ziņojums:

2090 — bezvadu modulis
Sazināties ar izplatītāju

Iespējamais cēlonis:

- traucēta komunikācija ar bezvadu moduli

Risinājums:

- nav vajadzīga nekāda rīcība; ja nepieciešams, aparātprogrammatūra tiks atjaunota automātiski
- ja problēma netiek novērsta, sazinieties ar STIHL izplatītāju

Ziņojums:

2095 — bezvadu modulis
Sazināties ar izplatītāju

Iespējamais cēlonis:

- traucēta komunikācija ar GRP antenu

Risinājums:

- nav vajadzīga nekāda rīcība; ja nepieciešams, aparātprogrammatūra tiks atjaunota automātiski
- ja problēma netiek novērsta, sazinieties ar STIHL izplatītāju

Ziņojums:

2100 — GPS aizsardzība
Ārpus māju zonas
Bloķēta ierīce

Iespējamais cēlonis:

- plaujmašīna—roboti ir izņemti no māju zonas

Risinājums:

- nogādājiet plaujmašīnu—robotu atpakaļ māju zonā un ievadiet PIN kodu (⇒ 5.10)

Ziņojums:

2110 — GPS aizsardzība
Jauna atrašanās vieta
Nepieciešama jauna uzstādīšana

Iespējamais cēlonis:

- plaujmašīna—roboti tika pārvietoti uz citu plaujamo platību. Otrās bāzes stacijas stieples signāls ir jau saglabāts.

Risinājums:

- jauna uzstādīšana (⇒ 11.14)

Ziņojums:

2120 — Bērnu aizsardzība
Bērnu aizsardzība aktīva

Iespējamais cēlonis:

- aktivizēts trieciena sensors
- plaujmašīna—roboti pacelts braukšanas laikā

Risinājums:

- nav nepieciešama rīcība — ja trieciena devējs vairs netiek aktivizēts, maksimums 1 minūtes laikā ziņojums automātiski kļūs neaktīvs
- izslēdziet bērnu aizsardzību (⇒ 11.16)

Ziņojums:

4001 — Iekšēja kļūda
Ārpus temperatūras diapazona

Iespējamais cēlonis:

- akumulatorā vai ierīces iekšpusē ir pārāk zema vai pārāk augsta temperatūra

Risinājums:

- ļaujiet plaujmašīnai—robotam sasilt vai atdzist — atzīmējiet akumulatora pieļaujamo temperatūras diapazonu (⇒ 6.4)

Ziņojums:

4002 — Apgāšanās
Skatiet ziņojumu 1000

Ziņojums:

4003 — Pacelts pārsegs
Pārbaudiet pārsegu
Pēc tam nospiediet OK

Iespējamais cēlonis:

- pārsegs tika pacelts.

Risinājums:

- pārbaudiet pārsegu un apstipriniet ziņojumu ar OK.

Ziņojums:

4004 — Iekšēja kļūda
Lai atbloķētu, nospiediet OK

Iespējamais cēlonis:

- kļūda programmas secībā
- strāvas padeves pārtraukums automātiskās darbības laikā
- plaujmašīna—roboti ir ārpus plaujamās platības

Risinājums:

- apstipriniet ziņojumu ar OK
- pārbaudiet bāzes stacijas strāvas padevi — darbības laikā nepārtraukti jādeg sarkanajai gaismas diodei; pēc tam nospiediet pogu OK (⇒ 13.1)
- novietojiet plaujmašīnu—robotu plaujamajā platībā un pēc tam nospiediet pogu OK

Ziņojums:

4005 — Iekšēja kļūda
Skatiet ziņojumu 4004

Ziņojums:

4006 — Iekšēja kļūda
Skatiet ziņojumu 4004

Ziņojums:

4008 — Iekšēja kļūda

Skatiet ziņojumu 4004

Ziņojums:

4027 — Nospiests STOP taustiņš

Lai atbloķētu, nospiest OK

Iespējamais cēlonis:

- STOP taustiņš tika nospiests

Risinājums:

- apstipriniet ziņojumu ar OK

25. Darbības traucējummeklēšana

✱ Ja nepieciešams, vērsieties pie specializēta izplatītāja; uzņēmums STIHL iesaka izmantot STIHL specializēto izplatītāju.

Traucējums:

plaujmašīna—roboti darbojas nepareizā laikā

Iespējamais cēlonis:

- laiks un datums ir iestatīti nepareizi
- darbības laiki ir iestatīti nepareizi
- ierīci ir darbinājušas nepiederošas personas

Risinājums:

- iestatiet laiku un datumu (⇒ 11.11)
- iestatiet darbības laiku (⇒ 11.6)
- iestatiet drošības pakāpi „Vidējs” vai „Augsts” (⇒ 11.16)

Traucējums:

plaujmašīna – roboti nedarbojas darbības laikā

Iespējamais cēlonis:

- notiek akumulatora uzlāde

- automātika izslēgta
- izslēgts darbības laiks
- konstatēts lietus
- iknedēļas plaušanas ilgums ir sasniegts, un šonedēļ nav nepieciešama papildu plaušana
- ir aktīvs ziņojums
- vadības konsole nav pareizi ievietota;
- bāzes stacija nav pieslēgta pie elektrotīkla
- temperatūra ārpus pieļaujamā diapazona
- strāvas padeves pārtraukums

Risinājums:

- ļaujiet akumulatoram uzlādēties (⇒ 15.8)
- ieslēgt automātiku (⇒ 11.5)
- iespējojiet darbības laiku (⇒ 11.7)
- iestatiet lietus sensoru (⇒ 11.12)
- nav nepieciešama turpmāka rīcība, plaušanas reizes tiek sadalītas automātiski nedēļas laikā — ja nepieciešams, sāciet plaušanas reizi ar komandu „Sākt plaušanu” (⇒ 11.5)
- novērsiet redzamo traucējumu un apstipriniet ziņojumu ar pogu OK (⇒ 24.)
- ielikt vadības konsoli (⇒ 15.2)
- Pārbaudiet bāzes stacijas strāvas padevi (⇒ 9.9)
- ļaujiet plaujmašīnai – robotam sasilt vai atdzist; plaujmašīnas – robota izmantošanas standarta temperatūras diapazons: no +5 °C līdz +40 °C; vairāk informācijas varat saņemt no izplatītāja ✱
- pārbaudiet strāvas padevi. Ja plaujmašīna – roboti pēc periodiskas pārbaudes vēlreiz atklāj stieples signālu, tā turpina pārtraukto plaušanu. Tāpēc var paiet vairākas minūtes, līdz

plaušana pēc strāvas padeves pārtraukuma automātiski atsākas. Intervāli starp atsevišķām periodiskām pārbaudēm ir garāki, ja strāvas padeves pārtraukums ir garāks.

Traucējums:

plaujmašīna—roboti neplauj pēc komandas „Sākt plaušanu” vai „Sākt plaušanu ar aizkavi”

Iespējamais cēlonis:

- nepietiekama akumulatora uzlāde
- Konstatēts lietus
- vadības konsole nav pareizi ievietota
- ziņojums ir aktīvs
- Bāzes stacijā tika aktivizēta atgriešanās

Risinājums:

- akumulatora uzlāde (⇒ 15.8)
- iestatiet lietus sensoru (⇒ 11.12)
- ievietojiet vadības konsoli (⇒ 15.2)
- novērsiet redzamo traucējumu un apstipriniet ziņojumu ar pogu OK (⇒ 24.)
- Izslēdziet atgriešanos un atkārtoti izpildiet komandu pēc savienošanās ar bāzes staciju

Traucējums:

plaujmašīna—roboti nedarbojas, un displejs ir tukšs

Iespējamais cēlonis:

- ierīce ir gaidīšanas režīmā
- bojāts akumulators

Risinājums:

- nospiediet jebkuru taustiņu, lai „uzmodinātu” plaujmašīnu — parādās statusa rādītājs (⇒ 11.2)
- nomainiet akumulatoru (✱)

Traulējums:

plaušmašīna—robotis ir skaļa un vibrē

Iespējamaais cēlonis:

- plaušanas nazis ir bojāts
- plaušanas mehānisms ir stipri piesārņots

Risinājums:

- mainiet plaušanas nazi — noņemiet šķēršļus zālājā (⇒ 16.4), (✖)
- notīriet plaušanas mehānismu (⇒ 16.2)

Traulējums:

slikts sasmalcināšanas vai plaušanas rezultāts

Iespējamaais cēlonis:

- zāles augstums ir pārāk augsts attiecībā uz plaušanas augstumu
- zāle ir ļoti slapja
- plaušanas nazis nav ass vai ir nodilis
- nepietiekams darba laiks, plaušanas laiks pārāk īss
- nepareizi iestatīts plaujamās platības izmērs
- plaujamā platība ar ļoti augstu zāli
- gari lietusi posmi

Risinājums:

- iestatiet plaušanas augstumu (⇒ 9.6)
- iestatiet lietusi sensoru (⇒ 11.12) pārceļiet darbības laikus (⇒ 11.7)
- nomainiet plaušanas nazi (⇒ 16.4) (✖)
- pagariniet vai papildiniet darbības laikus (⇒ 11.7)
- pagariniet plaušanas laiku (⇒ 11.8)
- izveidojiet jaunu plaušanas grafiku (⇒ 11.8)
- plaušmašīnas tīram rezultātam atkarībā no plaušanas platības nepieciešamas laiks līdz 2 nedēļām
- atļaujiet plaušanu, kad līst lietusi (⇒ 11.12)
- pagariniet darbības laikus (⇒ 11.7)

Traulējums:

displejs svešvalodā

Iespējamaais cēlonis:

- valoda tika mainīta

Risinājums:

- iestatiet valodu (⇒ 11.11)

Traulējums:

plaušanas platībā rodas brūnas (zemes) vietas

Iespējamaais cēlonis:

- plaušanas laiks ir pārāk ilgs attiecībā uz plaujamā platību
- ierobežojošā lenta ir novietota pārāk mazā rādiusā
- nepareizi iestatīts plaujamās platības izmērs

Risinājums:

- samaziniet plaušanas laiku (⇒ 11.8)
- izlabojiet ierobežojošās lentas perimetru (⇒ 9.10)
- izveidojiet jaunu plaušanas grafiku (⇒ 11.8)

Traulējums:

plaušanas reizes ir ievērojami īsākas nekā parasti

Iespējamaais cēlonis:

- zāle ir ļoti gara vai pārāk slapja
- ierīce (plaušanas mehānisms, piedziņas riteņi) ir ļoti piesārņota
- akumulators ir nolietots

Risinājums:

- iestatiet plaušanas augstumu (⇒ 9.6)
- iestatiet lietusi sensoru (⇒ 11.12) pārceļiet darbības laikus (⇒ 11.7)
- tīriet ierīci (⇒ 16.2)
- nomainiet akumulatoru — ievērojiet ieteikumu displejā (✖), (⇒ 24.)

Traulējums:

notiek plaušmašīnas—robotas dokošana, un akumulators netiek lādēts

Iespējamaais cēlonis:

- akumulatora lādēšana nav nepieciešama
- bāzes stacija nav pievienota elektrotīklam
- kļūdaina dokošana
- uzlādes kontaktu korozija

Risinājums:

- nav nepieciešama nekāda rīcība — akumulatora uzlāde notiek automātiski, ja spriegums ir zem noteikta līmeņa
- pārbaudiet bāzes stacijas strāvas padevi (⇒ 9.9)
- plaušmašīnu—robotu novietojiet plaujamajā platībā un nosūtiet atpakaļ uz bāzes staciju, (⇒ 11.5) turklāt pārbaudiet, vai notiek atbilstošā dokošana — ja nepieciešams, labojiet bāzes stacijas pozīciju (⇒ 9.1)
- nomainiet uzlādes kontaktus (✖)

Traulējums:

nedarbojas dokošana

Iespējamaais cēlonis:

- nelīdzenumi bāzes stacijas ieejas zonā
- netīri piedziņas riteņi vai netīrs grīdas panelis
- nepareizi novietota ierobežojošā lenta bāzes stacijas platībā
- nav nogrieztas ierobežojošās lentas gali

Risinājums:

- noņemiet nelīdzenumus ieejas zonā (⇒ 9.1)
- notīriet piedziņas riteņus un bāzes stacijas pamatni (⇒ 16.2)
- novietojiet no jauna ierobežojošo lentu — pārliecināties, vai tā ir pareizi izvietota bāzes stacijas zonā (⇒ 9.10)

- nogrieziet ierobežojošo lentu, kā aprakstīts, un novietojiet bez lentas rezerves — atlikušos galus nerullēt (⇒ 9.11)

Traulējums:

plaujmašīna—robotu pārvietoja garām bāzes stacijai vai arī ievietoja sagrieztā veidā

Iespējama cēlonis:

- apkārtējās vides iedarbība ietekmē stieples signālu
- nepareizi novietota ierobežojošā lenta bāzes stacijas platībā

Risinājums:

- savienojiet pārī plaujmašīnu—robotu un bāzes staciju atkārtoti — pārliecinieties, vai plaujmašīna, savienojot pārī, ievietoja tieši bāzes stacijā (⇒ 11.16)
- novietojiet no jauna ierobežojošo lentu — pārliecināties, vai tā ir pareizi izvietota bāzes stacijas zonā (⇒ 9.10) pārbaudiet ierobežojošās lentas galu pareizu pievienojumu bāzes stacijai (⇒ 9.11)

Traulējums:

plaujmašīna—robotu ir pārbraukusi pāri ierobežojošai lentai

Iespējama cēlonis:

- ierobežojošā lenta nav pareizi izvietota, nesakrīt attālumi
- plaujamā platība ir pārāk slīpa
- plaujmašīnu—robotu ietekmē traucējumu lauki

Risinājums:

- pārbaudiet ierobežojošās lentas izvietojumu (⇒ 11.14), pārbaudiet attālumus, izmantojot iMow Ruler (⇒ 12.5)

- pārbaudiet ierobežojošās lentas izvietojumu, bloķējiet zonas ar pārāk lielu slīpumu (⇒ 11.14)
- sazinieties ar STIHL izplatītāju (✖)

Traulējums:

plaujmašīna—robotu bieži iesprūst

Iespējama cēlonis:

- plaušanas augstums ir pārāk zems
- piesārņoti piedziņas riteņi
- ieplakas un šķēršļi plaujamajā platībā

Risinājums:

- palieliniet plaušanas augstumu (⇒ 9.6)
- tīriet piedziņas riteņus (⇒ 16.2)
- aizpildiet caurumus plaujamajā platībā, norobežojiet platības ap šķēršļiem, piemēram, atklātas saknes, noņemiet šķēršļus (⇒ 9.10)

Traulējums:

plaujmašīnai—robotam saduroties ar šķērslī, nav aktivizēts trieciena sensors

Iespējama cēlonis:

- zems šķērslis (zemāks par 10 cm)
- šķērslis nav cieši saistīts ar zemi — piem., krituši augļi vai tenisa bumbiņa

Risinājums:

- noņemiet šķērslī vai norobežojiet ar bloķēto platību (⇒ 12.9)
- noņemiet šķērslī

Traulējums:

braukšanas josla plaujamās platības malā

Iespējama cēlonis:

- pārāk bieža malas plaušana
- tiek izmantoti sākuma punkti
- kalpošanas laika beigās ļoti bieži tiek uzlādēts akumulators

- Aizkavētā braukšana uz bāzes staciju (koridors) nav ieslēgta.

Risinājums:

- izslēdziet malu plaušanu vai samaziniet to līdz vienai reizei nedēļā (⇒ 11.14)
- sāciet visas plaušanas reizes atbilstošajās plaušanas platībās pie bāzes stacijas (⇒ 11.15)
- nomainiet akumulatoru — ievērojiet ieteikumu displejā (✖), (⇒ 24.)
- ieslēdziet aizkavēto braukšanu uz bāzes staciju (koridoru) (⇒ 11.14)

Traulējums:

nenoplauta zāle plaujamās platības malā

Iespējama cēlonis:

- malu plaušana ir izslēgta
- nepareizi izvietota ierobežojošā lenta
- zāle ir ārpus plaušanas naža sasniedzamības zonas

Risinājums:

- vienu reizi vai divas reizes nedēļā plaujiet malu (⇒ 11.5)
- pārbaudiet ierobežojošās lentas izvietojumu (⇒ 11.14), pārbaudiet attālumus, izmantojot iMow Ruler (⇒ 12.5)
- nenoplautās platības regulāri apstrādājiet ar piemērotu zāles trimmeri

Traulējums:

Nav stieples signāla

Iespējama cēlonis:

- bāzes stacija ir izslēgta — nedeg neviena gaismas diode
- bāzes stacija nav pieslēgta elektrotīklam — nedeg neviena gaismas diode
- ierobežojošā lenta nav savienota ar bāzes staciju — mirgo sarkanā gaismas diode (⇒ 13.1)

- ierobežojošā lenta ir pārtraukta — mirgo sarkanā gaismas diode (⇒ 13.1)
- pļaujmašīna—robotu un bāzes stacija nav sapārotas
- Defekts elektronikā — gaismas diodei mirgo SOS signāls (⇒ 13.1)

Risinājums:

- ieslēdziet bāzes staciju (⇒ 13.1)
- pārbaudiet bāzes stacijas strāvas padevi (⇒ 9.9)
- pievienojiet ierobežojošo lentu bāzes stacijai (⇒ 9.11)
- meklējiet stieples lūzumu (⇒ 16.7), pēc tam labojiet ierobežojošo lentu ar stiepli savienotājiem (⇒ 12.16)
- savienojiet pārī pļaujmašīnu—robotu un bāzes staciju (⇒ 11.16)
- Sazinieties ar izplatītāju (✖)

Traucējums

Bāzes stacijas gaismas diodei mirgo SOS signāls

Iespējamais cēlonis

- Netiek izmantots ierobežojošās lentas minimālais garums
- Defekts elektronikā

Risinājums

- Uzstādiat piederumu (AKM 100) (✖)
- Sazinieties ar izplatītāju (✖)

Traucējums:

pļaujmašīna—robotu nesaņem GPS signālu

Iespējamais cēlonis:

- tiek sagatavots satelīta savienojums
- aizsniedzamo satelītu skaits ir 3 vai mazāk

- ierīce atrodas radio signāla aizēnojumā

Risinājums:

- turpmāka rīcība nav nepieciešama, savienojuma izveidošana var aizņemt dažas minūtes
- apejiet vai apbrauciet aizsargšķēršļus (piem., kokus, jumtiņus)

Traucējums:

pļaujmašīna—robotu nevar izveidot savienojumu ar mobilo sakaru tīklu

Iespējamais cēlonis:

- pļaujamajā platībā nevar uztvert signālu
- bezvadu modulis nav aktivizēts

Risinājums:

- ļaujiet STIHL izplatītājam aktivizēt bezvadu moduli (✖)

Traucējums:

pļaujmašīnu—robotu nevar sasniegt no lietotnes

Iespējamais cēlonis:

- bezvadu modulis ir neaktīvs
- pļaujmašīna—robotu atrodas gaidīšanas režīmā
- nav savienojuma ar internetu
- pļaujmašīna—robotu nav piesaistīta pareizajai e-pasta adresei

Risinājums:

- savienojot ar bāzes staciju, bezvadu modulis ir izslēgts, pēc tam tas tiek atkal aktivizēts, un pļaujmašīna—robotu ir sasniedzams
- nospiežot taustiņu, aktivizējiet pļaujmašīnu—robotu, iestatiet energorežīmu „GPRS” (⇒ 11.11)
- ierīce ir uzstādīta lietotnē, ir savienojums ar internetu
- rediģējiet e-pasta adresi (⇒ 10.)

26. Apkopes grafiks

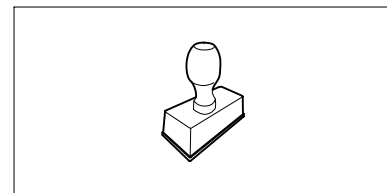
26.1 Nodošanas apstiprinājums

Modelis: _____

Sērijas numurs:

--	--	--	--	--	--	--	--

Datums: _____



Nākamā apkope

Datums: _____

26.2 Apkopes apstiprinājums



Veicot apkopes darbus, nododiet šo lietošanas pamācību STIHL specializētajam izplatītājam. Viņš iepriekš nodrukātajos laukos apstiprina apkopes darbu veikšanu.

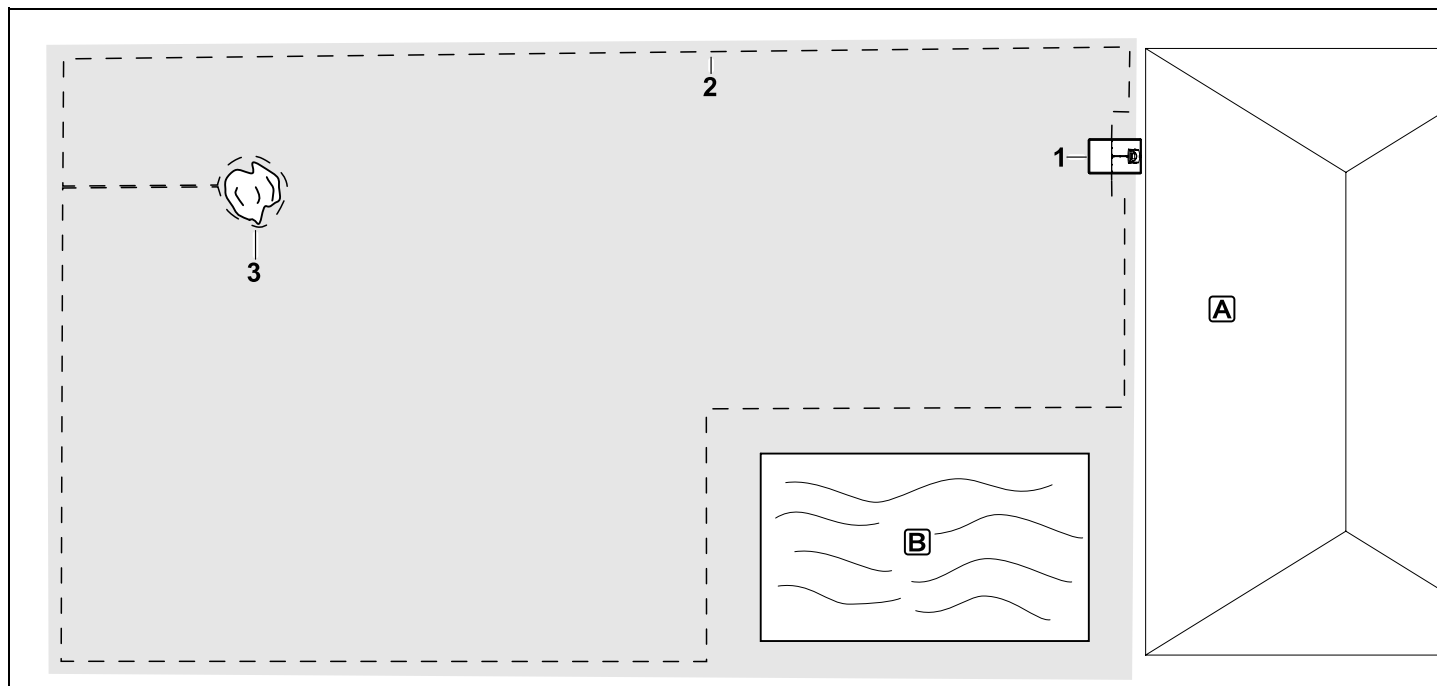


Apkopes veikšanas datums



Nākamās apkopes datums

27. Uztādīšanas piemēri



Taisnstūra pļaušanas platība ar vienu koku un peldbaseinu

Bāzes stacija:
atrašanās vieta (1) tieši blakus mājai [A]

Bloķētā platība:
uzstādīšana ap brīvi stāvošu koku (3), sākot no savienojuma posma, kas uzstādīts taisnā leņķī pret malu.

Peldbaseins:
drošības apsvērumu dēļ (noteikta lentas atstarpe) iekļāijiet ierobežojošo lentu (2) ap baseinu [B].

Stieples atstarpe (⇒ 12.5)

Attālums līdz malai: **33 cm**

Attālums līdz norobežotai, pārbraucamai platībai (piem., gājēju celiņam) ar apvidus augstuma atšķirību mazāku kā +/- 1 cm:

0 cm

Attālums līdz kokam: **33 cm**

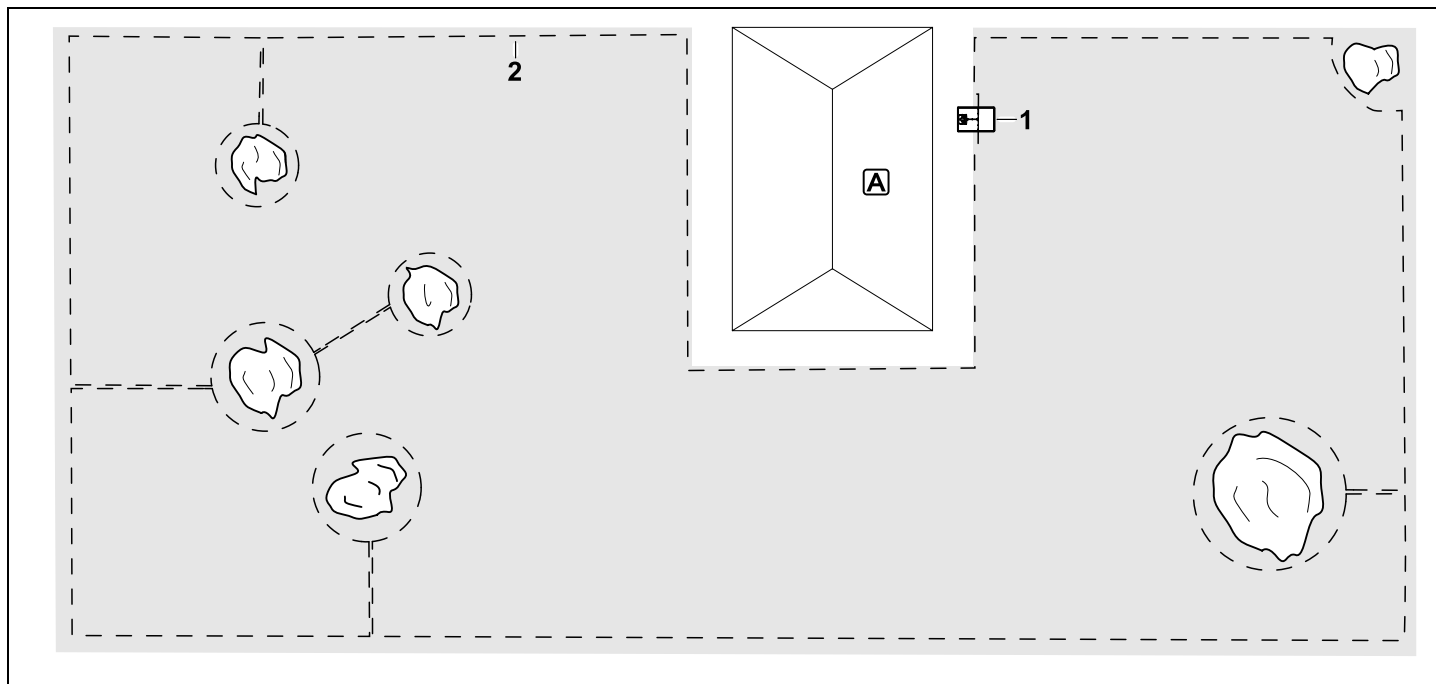
Attālums līdz ūdens virsmai: **100 cm**

Programmēšana:

pēc pļaujamās platības lieluma iestatīšanas nav nepieciešami nekādi turpmāki pielāgojumi.

Īpatnības:

nenopļautās platības ap peldbaseinu periodiski nopļaujiet manuāli vai apstrādāijiet ar piemērotu zāles trimmeri.



U formas pļaujamā platība ar vairākiem brīvi stāvošiem kokiem

Bāzes stacija:

atrašanās vieta (1) tieši blakus mājai **A**

Bloķētās platības:

uzstādīšana ap brīvi stāvošiem kokiem, sākot no savienojumu posmiem, kas uzstādīti taisnā leņķī pret malu (2), 2 bloķētas platības ir savienotas ar savienojumu posmu.

Stieples atstarpe (⇒ 12.5)

Attālums līdz malai: **33 cm**

Attālums līdz norobežotai, pārbraucamai platībai (piem., gājēju celiņam) ar apvidus augstuma atšķirību mazāku kā +/- 1 cm:

0 cm

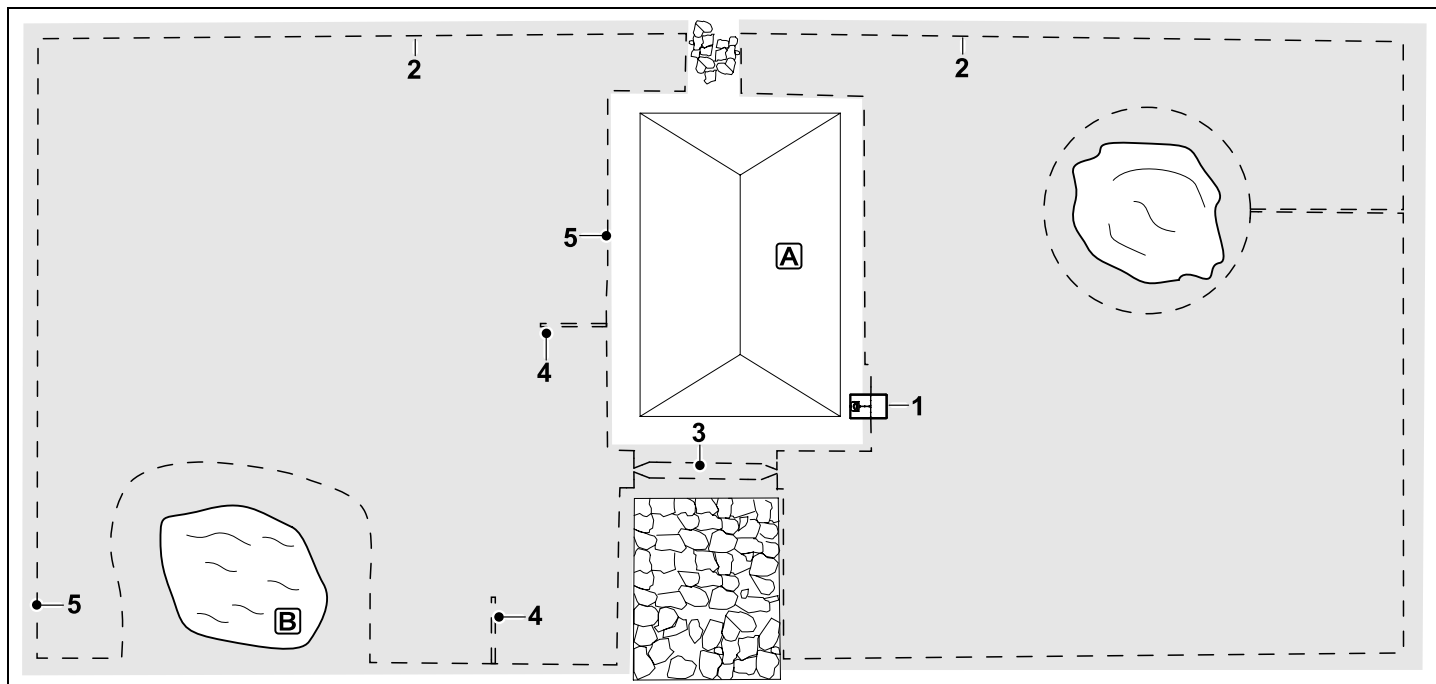
Attālums līdz kokiem: **33 cm**

Programmēšana:

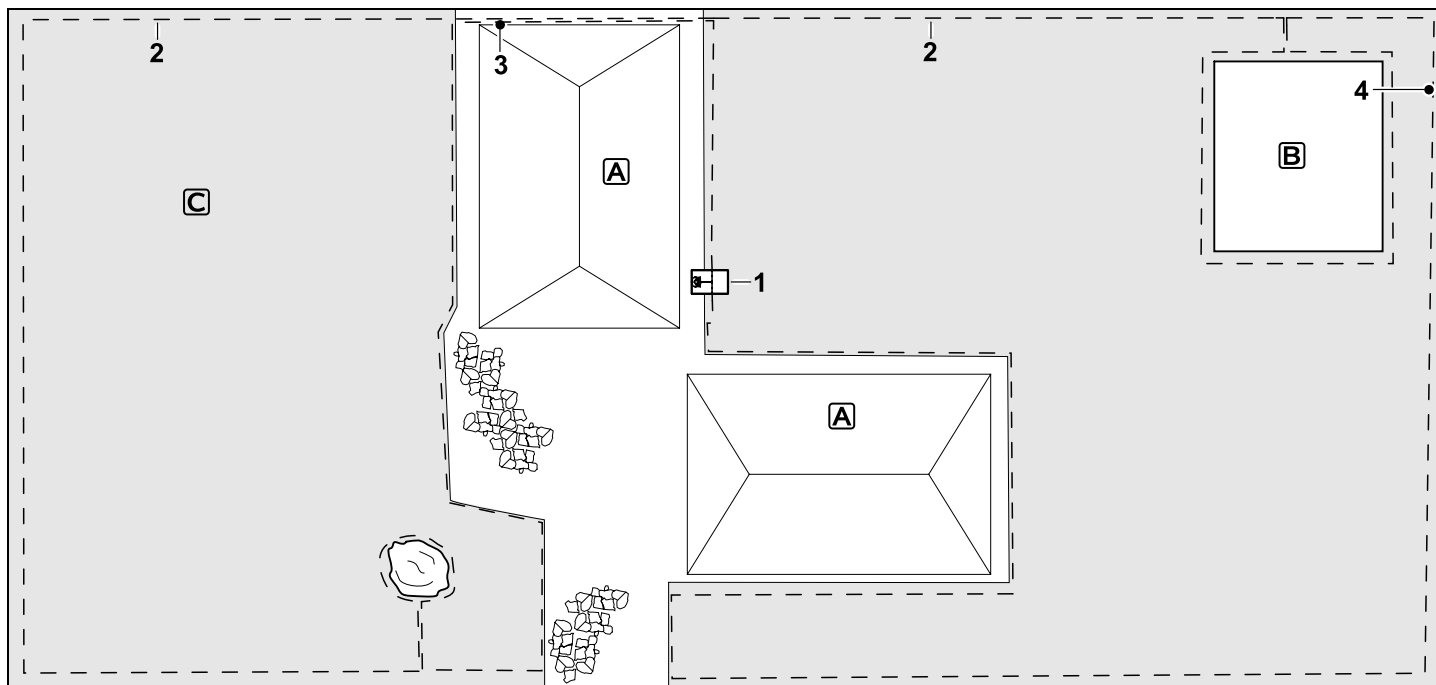
pēc pļaujamās platības lieluma iestatīšanas nav nepieciešami nekādi turpmāki pielāgojumi.

Īpatnības:

koks pļaujamās platības stūrī – platību aiz norobežotā koka apstrādāji periodiski ar piemērotu zāles trimmeri vai atstāji kā augstas zāles pļavu.



Divās daļās sadalīta plaujamā platība ar
dīki un brīvi stāvošu koku



Divās daļās sadalīta plaujamā platība — plaujmašīna – robots nevar patstāvīgi aizbraukt no vienas plaujamās platības uz otru.

Bāzes stacija:

atrašanās vieta (1) tieši blakus mājām **A**

Bloķētā platība:

uzstādīšana ap brīvi stāvošu koku un dārzenų dārzu **B**, sākot no savienojumu posma, kas uzstādīts taisnā leņķī pret malu.

Stieples atstarpe (⇒ 12.5)

Attālums līdz norobežotai, pārbraucamai platībai (piemēram, terasei) ar apvidus augstuma atšķirību mazāku nekā +/- 1 cm:

0 cm

Attālums no augstiem šķēršļiem: **33 cm**

Attālums no koka: **33 cm**

Minimālā stieples atstarpe šaurākajās vietās aiz sakņu dārza: **54 cm**

Papildu platība:

uzstādīšana papildu platībā **C**, izvietojot savienojuma posmu (3) kabeļu kanālā uz mājas terases.

Programmēšana:

nosakiet plaujamās platības (bez papildu platības) lielumu, programmējiet 1 sākuma punktu (4) šaurākajā vietā, lai izmantotu tīklā savienotu braukšanu mājup; (⇒ 11.14) ieprogrammējiet sākšanas biežumu no 2 līdz 10 braucieniem (⇒ 11.15)

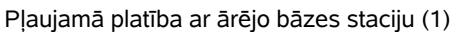
Īpatnības:

pārvietojiet plaujmašīnu – robotu uz papildu platību vairākas reizes nedēļā un

aktivizējiet komandu „Sākt plaušanu”. (⇒ 11.5)

Ievērojiet veikspēju atbilstīgi platībai. (⇒ 14.4)

Nepieciešamības gadījumā uzstādiet sadalītās plaujamās platības ar divām atsevišķām bāzes stacijām.



atrašanās vieta (1) tieši pie garāžas **B** un aiz mājas **A**.

Attālums līdz malai: **33 cm**

Attālums līdz norobežotai, pārbraucamai
platībai (piemēram, terasei) ar apvidus
augstuma atšķirību mazāku kā +/- 1 cm:
0 cm

Attālums līdz ūdens virsmai: **100 cm**

divu meklēšanas cilpu (2) uzstādīšana, lai izmantotu tīklā savienotu braukšanu māijup. (⇒ 11.14)

Minimālais attālums no celiņa

iebrauktuves: **2 m**

ievērojiet minimālo attālumu no stūriem.
(⇒ 12.12)

nosakiet plaujamās platības lielumu un
vismaz vienu sākuma punktu ārpus celiņa
uz bāzes staciju. (⇒ 11.15)

celiņa (4) uzstādīšana ar piltuvveida
ieeju (3). ($\Rightarrow$ 12.11)

Stieples atstarpe: 27 cm

Celiņš (4) ved uz ārējo bāzes staciju (1).

Vienu metru pirms bāzes stacijas
paplašiniet celiņa stieples atstarpi līdz
pamatplāksnes platumam (5). (⇒ 9.10)
Ievērojiet izmērus celiņā un blakus bāzes
stacijai.

Mielos pirkėjos, mieli pirkėjai,

mes džiaugiamės, kad pasirinkote STIHL. Mes kuriame ir gaminame aukščiausios kokybės gaminius, kurie atitinka mūsų klientų poreikius. Taip atsiranda didelio patikimumo gaminiai net ir ekstremaliomis sąlygomis.

STIHL taip pat pasisako už aukštą serviso kokybę. Mūsų specializuoti pardavėjai garantuoja kompetetingas konsultacijas ir mokymus taip pat visapusišką techninę paramą.

Dėkojame, kad pasitikite mumis, ir linkime sėkmingai naudotis įsigytu STIHL gaminiu.

Dr. Nikolas Stihl

**Svarbu! PERSKAITYTI PRIEŠ
NAUDOJIMĄ IR IŠSAUGOTI.**

1. Turinys

Apie šią naudojimo instrukciją	180
Bendroji informacija	180
Variantai atskiroms šalims	180
Paiškinimai, kaip skaityti naudojimo instrukciją	181
Įrenginio aprašymas	182
Vejos pjovimo robotas	182
Įkrovimo stotelė	183
Valdymo pultas	184
Kaip veikia vejos pjovimo robotas	185
Veikimo principas	185
Rankinis pjovimas	186
Saugos įtaisai	186
Mygtukas STOP	186
Įrenginio blokuotė	186
Apsauginiai gaubtai	187
Valdymas abiem rankomis	187
Impulsinis jutiklis	187
Apsauga pakėlus	187
Polinkio jutiklis	187
Ekrano apšvietimas	187
Apsauga nuo vagystės	187
GPS apsauga	187
Jūsų saugumui	187
Bendroji informacija	187
Apranga ir įranga	189
Įspėjimas – pavojinga elektros srovė!	189
akumuliatorius	189
Įrenginio gabenimas	190
Prieš pradėdami eksploatuoti	190
Programavimas	191
Eksploatuojant	191
Techninė priežiūra ir remontas	193

Laikymas ilgesnį laiką nenaudojant	193
Utilizavimas	194
Simbolių aprašymas	194
Komplektas	194
Pirmasis įrengimas	195
Nurodymai dėl įkrovimo stotelės	195
Įkrovimo stotelės jungtys	197
Elektros laido prijungimas prie įkrovimo stotelės	198
Įrengimo medžiagos	198
Akumuliatoriaus įmontavimas	199
Pjovimo aukščio nustatymas	199
Pirmojo įrengimo nurodymai	200
Kalbos, datos ir paros laiko nustatymas	200
Įkrovimo stotelės įdiegimas	201
Ribojimo vielos tiesimas	202
Prijungti ribojimo vielą	205
Vejos pjovimo roboto ir įkrovimo stotelės sujungimas	209
Įdiegimo tikrinimas	210
Vejos pjovimo roboto programavimas	211
Pirmojo įrengimo užbaigimas	212
Pirmas pjovimas po pirmo įrengimo	212
iMow programa	213
Meniu	213
Valdymo nurodymai	213
Būsenos rodmuo	214
Informacijos sritis	216
Pagrindinis meniu	216
Komandos	216
Pjovimo planas	218
Aktyvumo trukmė	218
Pjovimo trukmė	219
Informacija	219
Nuostatai	220

Vejos pjovimo roboto iMow nustatymai	220	Namų sritis (RMI 632 C, RMI 632 PC)	236	Įrenginio tvirtinimas	248
Lietaus jutiklio nustatymas	221	Rankinis pjovimas	236	ES gamintojo atitikties deklaracija	248
Būsenos rodmens nustatymas	221	Įrenginio naudojimo pradžia	236	Vejos pjovimo robotas, automatinis ir akumuliatorinis (RMI) su įkrovimo stotele (ADO)	248
Įrengimas	221	Pasiruošimas	236	Techniniai duomenys	249
Pradžios taškų nustatymas	222	Valdymo pulto nuėmimas ir uždėjimas	237	Pranešimai	250
Saugumas	223	Užprogramuotų duomenų pritaikymas	237	Gedimų paieška	257
Techninė priežiūra	225	Pjovimas įjungus automatiką	238	Techninės priežiūros planas	261
Ribojimo viela	225	Pjovimas, neatsižvelgiant į aktyvumo trukmę	238	Perdavimo patvirtinimas	261
Ribojimo vielos tiesimo planavimas	225	Rankinis pjovimas	239	Techninės priežiūros patvirtinimas	261
Pjaunamo ploto brėžinio paruošimas	226	Vejos pjovimo roboto prijungimas prie įkrovimo stotelės	239	Įrengimo pavyzdžiai	262
Ribojimo vielos tiesimas	226	Įkraukite akumuliatorių	240		
Ribojimo vielos prijungimas	227	Techninė priežiūra	241		
Atstumas tarp vielų – iMow Ruler naudojimas	227	Techninės priežiūros planas	241		
Smailūs kampai	228	Įrenginio valymas	241		
Siauros vietos	228	Pjovimo peilio susidėvėjimo ribų tikrinimas	242		
Jungiamųjų atkarpų įrengimas	228	Pjovimo peilio išmontavimas ir įmontavimas	242		
Blokuojami plotai	229	Pjovimo peilio galandimas	243		
Pašaliniai plotai	230	Griebtuvinio disko išmontavimas ir įmontavimas	243		
Pereinamosios linijos	230	Laido trūkio paieška	244		
Orientyriniai kabeliai įrenginio grįžimui su poslinkiu	232	Laikymas ir žiemos pertrauka	245		
Tikslus kraštų nupjovimas	233	Įkrovimo stotelės išmontavimas	245		
Nuožulnus pjaunamo ploto reljefas	233	Įprastos atsarginės dalys	246		
Vielos rezervų įrengimas	233	Priedai	246		
Vielos jungčių naudojimas	234	Dėvėjimosi mažinimas ir priemonės, padedančios išvengti gedimų	247		
Maži atstumai iki kraštų	234	Aplinkos apsauga	247		
Įkrovimo stotelė	235	Akumuliatoriaus išmontavimas	247		
Įkrovimo stotelės valdymo elementai	235	Gabenimas	248		
Pjovimo nurodymai	235	Įrenginio kėlimas arba nešimas	248		
Bendroji informacija	235				
Mulčiavimas	236				
Aktyvumo trukmė	236				
Pjovimo trukmė	236				

2. Apie šią naudojimo instrukciją

2.1 Bendroji informacija

Ši naudojimo instrukcija yra gamintojo **originali naudojimo instrukcija** pagal EC direktyvą 2006/42/EC.

STIHL nuolat tobulina savo gaminius, todėl pasilieka teisę keisti įrenginio konstrukciją arba techninius ypatumus. Todėl pretenzijos dėl šiame leidinyje pateiktų duomenų ir paveikslėlių nepriimamos.

Šioje naudojimo instrukcijoje aprašomi modeliai, kurie yra ne visose šalyse.

Šios naudojimo instrukcijos autorių teisės saugomos. Pasilieka visas teisės, įskaitant kopijavimo, vertimo ir apdorojimo elektroninėmis sistemomis teises.

2.2 Variantai atskiroms šalims

Skirtingoms šalims STIHL tiekia įrenginius su nevienodais kištukais ir jungikliais.

Paveikslėliuose pavaizduoti įrenginiai su europiniais kištukais. Įrenginiai, kurių kištukai yra kitokios konstrukcijos, prie tinklo prijungiami įprasta tvarka.

2.3 Paaiškinimai, kaip skaityti naudojimo instrukciją

Paveikslėliais ir tekstais apibūdinami tam tikri veiksmai.

Visi vaizdiniai simboliai, pritvirtinti prie įrenginio, aiškinami šioje naudojimo instrukcijoje.

Žiūrėjimo kryptis:

žiūrėjimo kryptis naudojimo instrukcijoje žymima simboliais „**Į kairę**“ ir „**Į dešinę**“: naudotojas stovi už įrenginio ir žiūri į priekį važiavimo kryptimi.

Skyrių nuorodos:

į atitinkamus skyrius ir poskyrius su kitais paaiškinimais pateikiama nuoroda su rodykle. Šiame pavyzdyje pavaizduota nuoroda į skyrių: (⇒ 3.)

Teksto pastraipų žymėjimas:

aprašyti nurodymai gali būti pažymėti, kaip nurodyta tolesniuose pavyzdžiuose.

Naudojimo veiksmai, kai reikalinga naudotojo pagalba:

- atsuktuvu atsukite varžtą (1), suaktyvinkite svirtį (2)...

Bendrieji išvardijimai:

- gaminio naudojimas sporto renginiuose arba varžybose.

Tekstai, kuriuose pateikta papildoma svarbi informacija:

teksto pastraipos, turinčios papildomą reikšmę, kad būtų lengviau pastebimos, naudojimo instrukcijoje pažymėtos toliau nurodytais simboliais.



Pavojus!

Nelaimingų atsitikimų ir sunkaus asmenų sužalojimo pavojus. Būtina atitinkamai elgtis arba nesiimti atitinkamų darbų.



Įspėjimas!

Pavojus susižeisti asmenims. Atitinkamai elgiantis išvengiama galimų arba numanomų sužalojimų.



Atsargiai!

Atitinkamai elgiantis galima išvengti lengvų sužalojimų ir materialinės žalos.



Nuoroda

Informacija, skirta tam, kad galėtumėte geriau naudotis įrenginiu ir išvengtumėte galimų klaidų jį valdydami.

Tekstai su nuoroda į paveikslėlį:

kai kuriuos paveikslėlius, į kuriuos reikia atkreipti dėmesį naudojantis įrenginiu, rasite naudojimo instrukcijos pradžioje.

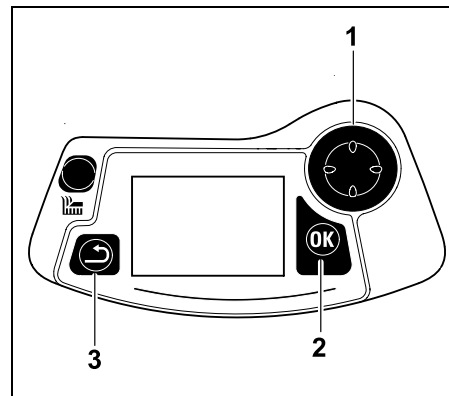
Šis fotoaparato simbolis žymi su aprašomu tekstu susijusį paveikslėlį, esantį atitinkamame naudojimo instrukcijos puslapyje.



Paveikslėliai su teksto ištraukomis:

Veiksnius su tiesiogine nuoroda į paveikslėlį rasite iš karto po paveikslėlių su atitinkamais pozicijų numeriais.

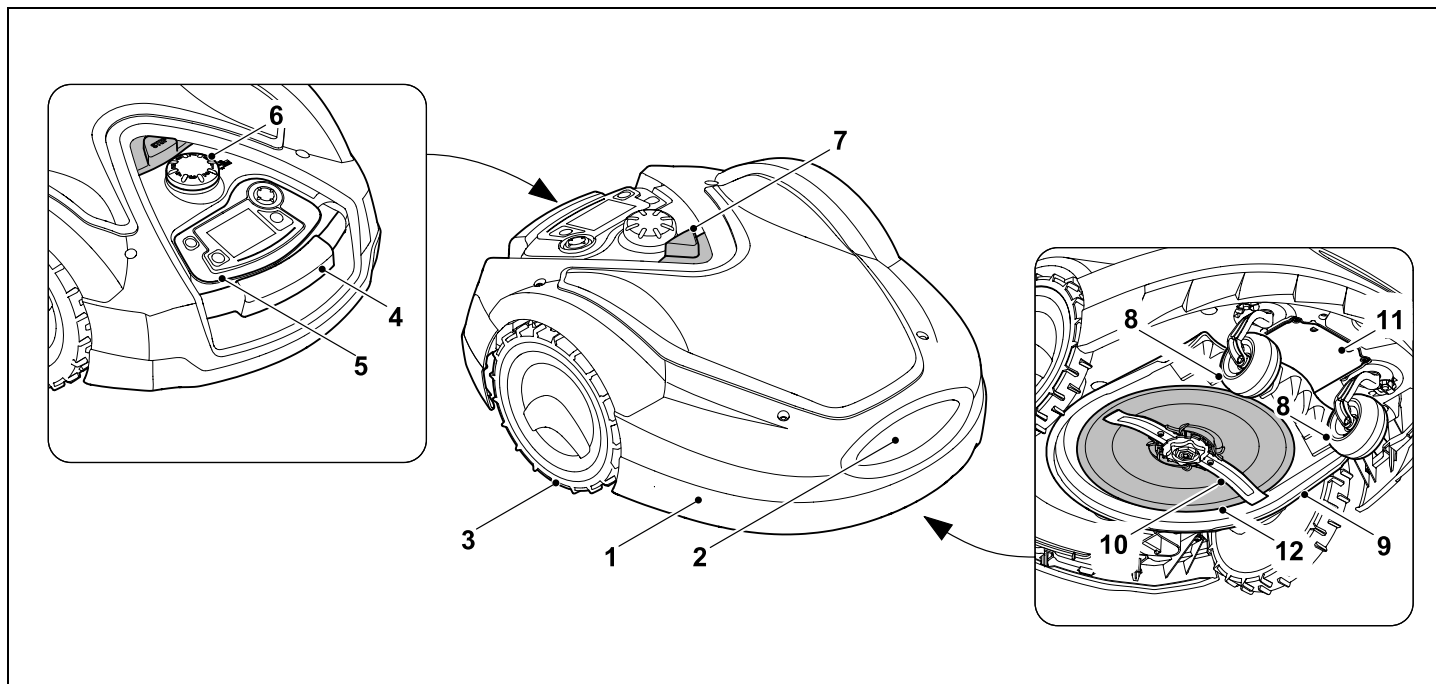
Pavyzdys:



Valdymo kryžmės mygtukas (1) naudojamas naršyti meniu, mygtuku OK (2) patvirtinami nuostatai ir atidaromi meniu. Mygtuku „Atgal“ (3) galima vėl išeiti iš meniu.

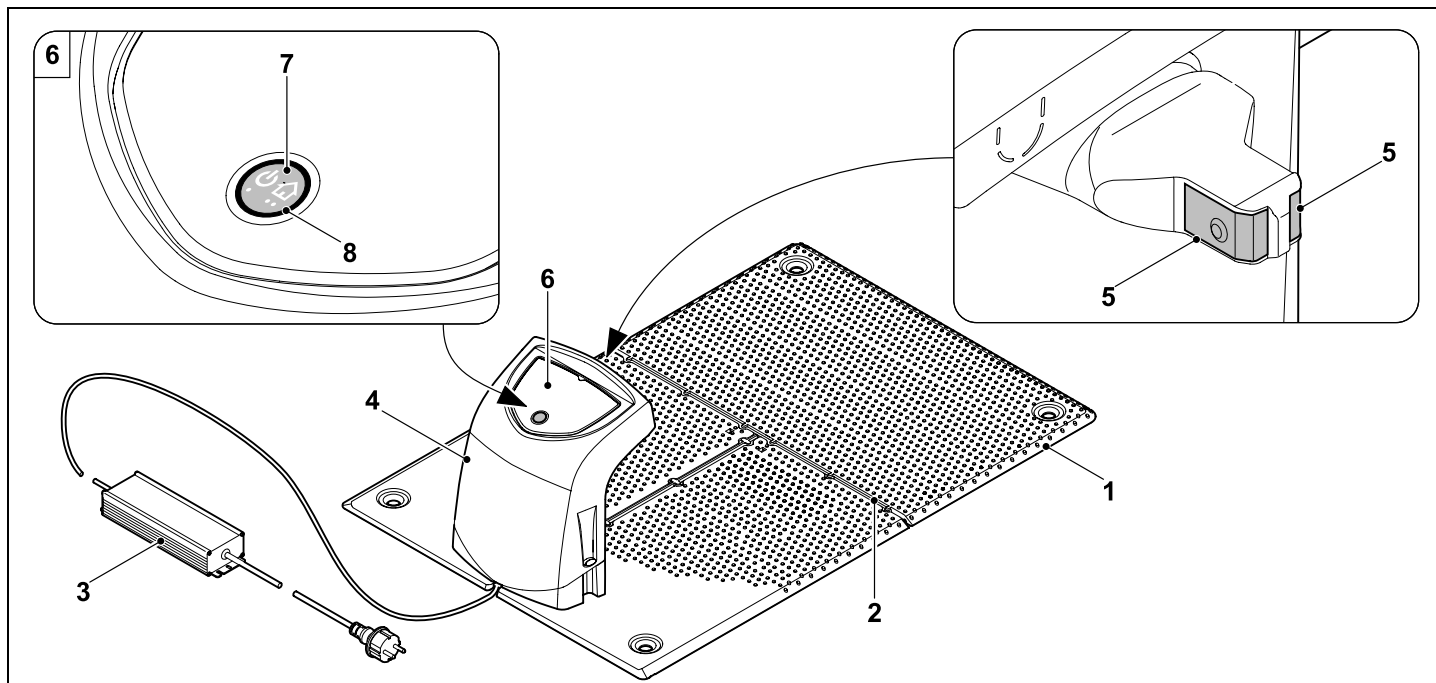
3. Įrenginio aprašymas

3.1 Vėjo pjovimo robotas



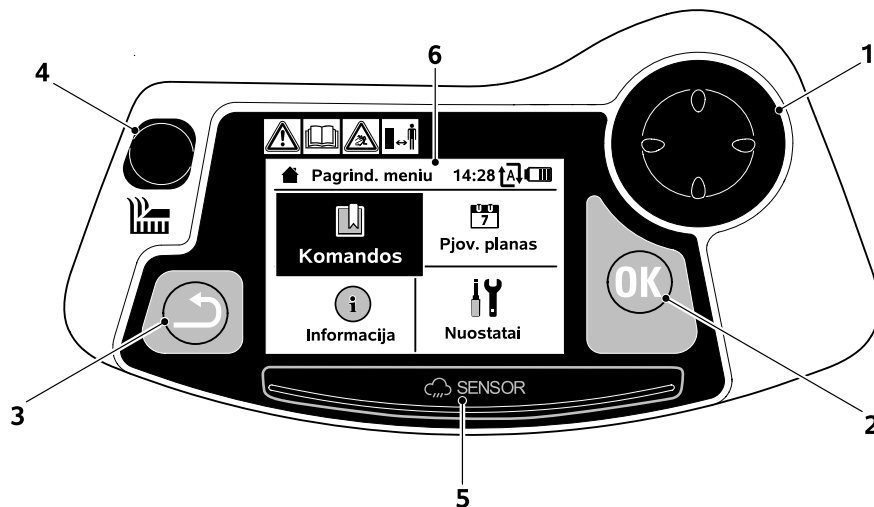
- | | | | |
|---|---|----|--|
| 1 | Judamai pritvirtintas gaubtas
(⇒ 5.5), (⇒ 5.6) | 7 | Mygtukas STOP (⇒ 5.1) |
| 2 | Įkrovimo kontaktai:
Prijungimo prie įkrovimo stotelės
kontaktai | 8 | Priekinis ratas |
| 3 | Galinis ratas | 9 | Pjovimo įranga |
| 4 | Rankena pernešti (⇒ 5.6) | 10 | Iš abiejų pusių pagალstas pjovimo
peilis (⇒ 16.3) |
| 5 | Išimamas valdymo pultas (⇒ 3.3),
(⇒ 15.2) | 11 | Akumulatoriaus skyrius |
| 6 | Pjovimo aukščio reguliavimo
pasukama rankena (⇒ 9.6) | 12 | Griebtuvinis diskas |

3.2 Įkrovimo stotele



- 1 Pagrindo plokštė
- 2 Laido tvirtinimo detalės ribojimo vielai nutiesti (⇒ 9.11)
- 3 Maitinimo blokas
- 4 Nuimamas dangtis (⇒ 9.2)
- 5 Įkrovimo kontaktai:
prijungimo prie vejos pjovimo roboto kontaktas
- 6 Valdymo pultas
su mygtuku ir šviesos diodu
(⇒ 13.1)
- 7 Mygtukas
- 8 Indikatorius su šviesos diodu

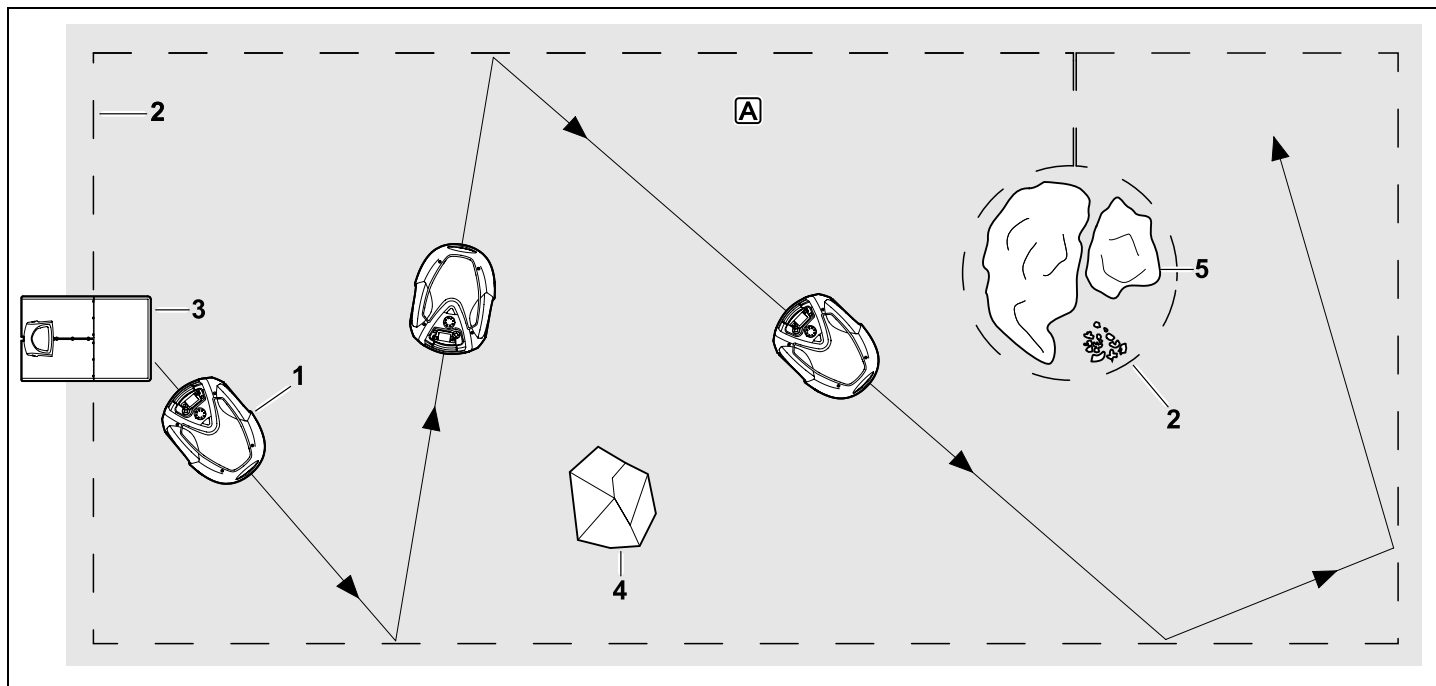
3.3 Valdymo pultas



- 1 Valdymo kryžmės mygtukas:
Vejos pjovimo roboto
vairavimas (⇒ 15.6)
Meniu naršymas (⇒ 11.1)
- 2 Mygtukas OK:
Rankinis pjovimas (⇒ 15.6)
Meniu naršymas (⇒ 11.1)
- 3 Mygtukas „Atgal“:
Meniu naršymas (⇒ 11.1)
- 4 Pjovimo mygtukas:
Rankinis pjovimas (⇒ 15.6)
Pjovimas, neatsižvelgiant į
aktyvumo trukmę (⇒ 15.5)
- 5 Lietaus jutiklis (⇒ 11.12)
- 6 Grafinis ekranas

4. Kaip veikia vejos pjovimo robotas

4.1 Veikimo principas



Vejos pjovimo robotas (1) yra skirtas veja apželdintiems plotams automatiškai pjauti. Jis pjauna veją juostas parinkdamas atsitiktinai.

Kad vejos pjovimo robotas galėtų atpažinti pjaunamo ploto [A] ribas, šį plotą reikia aptverti ribojimo viela (2). Ja perduodamas vielos signalas, kurį siunčia įkrovimo stotelė (3).

Pjaunamame plote esančias stabilias kliūtis (4) atpažįsta vejos pjovimo roboto impulsinis jutiklis. Pjaunamo ploto

sritis (5), į kurias vejos pjovimo robotas negali važiuoti, ir kliūtis, į kurias jis negali atsitrenkti, reikia aptverti ribojimo viela.

Ijungus automatiką vejos pjovimo robotas **per aktyvumo trukmę** (⇒ 11.7) automatiškai išvažiuoja iš įkrovimo stotelės ir pjauna veją. Kai reikia įkrauti akumuliatorių, vejos pjovimo robotas savarankiškai grįžta į įkrovimo stotelę. Per aktyvumo trukmę visiškai automatiškai pritaikomas pjovimo ir įkrovimo etapų

skaičius ir jų trukmė. Taip visuomet užtikrinama, kad per savaitę bus pasiekta reikiama pjovimo trukmė.

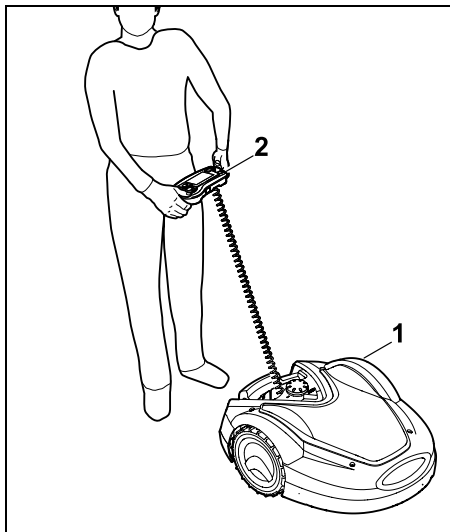
Esant išjungtai automatikai ir pjovimo etapams **vykstant, neatsižvelgiant į aktyvumo trukmę**, pjovimo etapą galima aktyvinti pjovimo mygtuku ir komandomis „Pradėti pjauti“ arba „Pradėti pjauti po tam tikro laiko“. (⇒ 11.5)



Vejos pjovimo robotas STIHL veikia patikimai ir netrukdomas artimoje kaimynystėje veikiančių kitų vejos pjovimo robotų. Viešos signalas atitinka EGMF (Europos sodo

prietaisų gamintojų) standartą dėl elektromagnetinių bangų emisijos.

4.2 Rankinis pjovimas



Vejos pjovimo robotu (1) veją galima pjauti ir mechaniškai, kaip rankomis valdoma žoliapjovė. Tam reikia nuimti valdymo pultą (2), meniu „Komandos“ parinkti parinktį „Rankinis valdymas“, suaktyvinti pjovimo peilį ir važiavimo pavarą ir eiti už vejos pjovimo roboto. (⇒ 15.6)



Nustačius rankinį pjovimą, impulsinis jutiklis ir kraštų ribotuvai yra neaktyvūs.

5. Saugos įtaisai

Įrenginys yra pritaikytas saugiai valdyti, o apsaugai nuo netinkamo naudojimo užtikrinti jame įrengti keli saugos įtaisai.



Pavojus susižeisti!

Jeigu nustatoma, kad sugedo kuris nors iš saugos įtaisų, tuomet įrenginio negalima naudoti. Kreipkitės į prekybos atstovą. STIHL rekomenduoja STIHL prekybos atstovą.

5.1 Mygtukas STOP

Vejos pjovimo roboto viršutinėje pusėje paspaudus raudoną mygtuką STOP, įrenginys iš karto sustabdomas. Pjovimo peilis sustoja per kelias sekundes ir ekrane pasirodo pranešimas „Paspaustas STOP mygtukas“. Kol pranešimas rodomas, vejos pjovimo roboto negalima pradėti eksploatuoti ir jis yra saugioje būsenoje. (⇒ 24.)

Jei įjungta automatika, paspaudus OK ir patvirtinus pranešimą pateikiama užklausa, ar reikia tęsti automatinį režimą.

Paspaudus **Taip**, vejos pjovimo robotas toliau pjauna veją, atsižvelgdamas į pjovimo planą.

Paspaudus **Ne**, vejos pjovimo robotas lieka stovėti pjovimo plote, automatika išjungžiama. (⇒ 11.5)



Ilgai spaudžiant mygtuką STOP, papildomai suaktyvinama įrenginio blokuotė. (⇒ 5.2)



5.2 Įrenginio blokuotė

Prieš atlikdami visus techninės priežiūros ir valymo darbus, prieš gabendami ir tikrindami, užblokuokite vejos pjovimo robotą.

Suaktyvinus įrenginio blokuotę, vejos pjovimo robotą pradėti eksploatuoti draudžiama.

Įrenginio blokuotės **suaktyvinimas**:

- ilgai spauskite **mygtuką STOP**;
- meniu **Komandos**;
- meniu **Saugumas**.

Įrenginio blokuotės **aktyvinimas meniu „Komandos“**:

- meniu „Komandos“ parinkite įrašą „Blokuoti iMow“ ir patvirtinkite mygtuku OK. (⇒ 11.5)

Įrenginio blokuotės **aktyvinimas meniu „Saugumas“**:

- meniu „Nuostatai“ atidarykite pomeniu „Saugumas“; (⇒ 11.16)
- parinkite įrašą „Blokuoti iMow“ ir patvirtinkite spustelėdami OK.

Įrenginio blokuotės **atšaukimas**:

- prireikus įjunkite įrenginį, paspausdami bet kurį mygtuką;
- vejos pjovimo robotą atblokuokite parodytu mygtukų deriniu. Tuo tikslu nurodyta eilės tvarka paspauskite **pjovimo mygtuką ir mygtuką OK**.



5.3 Apsauginiai gaubtai

Vejos pjovimo robote sumontuoti apsauginiai gaubtai, saugantys nuo netikėto sąlyčio su pjovimo peiliu ir nupjauta žole. Labiausiai saugo gaubtas.

5.4 Valdymas abiem rankomis

Ijungus rankinį pjovimą pjovimo peilį galima įjungti tik tada, kai dešinės rankos nykščiu paspaudžiamas ir laikomas mygtukas OK, o tada kairės rankos nykščiu paspaudžiamas pjovimo mygtukas. Vieną kartą suaktyvinus, toliau norint įjungti reikia spausti tik pjovimo mygtuką.



5.5 Impulsinis jutiklis

Vejos pjovimo robotas turi judantį gaubtą, kuris veikia kaip impulsinis jutiklis. Veikdamas automatinio režimu jis iš karto sustoja, jei atsitrenkia į (mažiausiai 10 cm aukščio) tvirtai prie žemės prigludusią kliūtį. Jis iš karto pakeičia judėjimo kryptį ir toliau tęsia pjovimo procesą. Jei impulsinis jutiklis suveikia dažnai, sustoja ir pjovimo peilis.



Įrenginys į kliūtį atsitrenkia tam tikra jėga. Todėl jautrios kliūtys arba lengvi daiktai, pavyzdžiui, gėlių vazonai, gali būti apversti ir pažeisti.

STIHL rekomenduoja šias kliūtis pašalinti arba aptverti kaip blokuojamą plotą. (⇒ 12.9)

5.6 Apsauga pakėlus

Jei vejos pjovimo robotas pakeliamas už gaubto arba gabenimo rankenos, pjovimo etapas iš karto nutraukiamas. Pjovimo peilis sustoja per kelias sekundes.

5.7 Polinkio jutiklis

Jei eksploatuojant pradedamas įjungti aukštesnis nei leistina šlaitas, vejos pjovimo robotas nedelsdamas pakeičia važiavimo kryptį. Įvykus pramušimui, važiavimo pavara ir pjovimo variklis išjungiami.

5.8 Ekranų apšvietimas

Eksploatuojant suaktyvinamas ekranų apšvietimas. Šviesa puikiai apšviečia net ir tamsoje eksploatuojamą vejos pjovimo robotą.

5.9 Apsauga nuo vagystės

Suaktyvinus apsaugą nuo vagystės, pakėlus vejos pjovimo robotą pasigirsta įspėjamasis signalas, jei per kelias minutes neįvedamas PIN kodas. (⇒ 11.16)

Vejos pjovimo robotą galima eksploatuoti tik kartu su pateikiama įkrovimo stotele. Kitą įkrovimo stotelę būtina prijungti prie vejos pjovimo roboto. (⇒ 11.16)



STIHL rekomenduoja nustatyti vieną iš **apsaugos lygmenų** – „žemas“, „vidutinis“ arba „aukštas“. Taip užtikrinsite, kad pašaliniai negalės prijungti vejos pjovimo roboto prie kitų įkrovimo stotelių, jo reguliuoti arba užprogramuoti duomenų.

6.10 GPS apsauga

Modeliai **RMI 632 C**, **RMI 632 PC** yra su GPS imtuvu. Kai įjungta GPS apsauga, įrenginio savininkui bus pranešta, jei įrenginys pradedamas eksploatuoti už namų srities ribų. Be to, ekrane bus reikalaujama įvesti PIN kodą. (⇒ 14.5)



Rekomenduojame:

Visada suaktyvinkite GPS apsaugą. (⇒ 11.16)

6. Jūsų saugumui

6.1 Bendroji informacija



Dirbant su įrenginiu, būtina laikytis šių nelaimingų atsitikimų prevencijos taisyklių.



Prieš pradėdami naudotis įrenginiu pirmą kartą, atidžiai perskaitykite naudojimo instrukciją. Padėkite naudojimo instrukciją į saugią vietą, kad galėtumėte ją pasinaudoti ateityje.

Šios atsargumo priemonės yra būtinos jūsų saugai užtikrinti, tačiau išvardytos ne visos. Visada naudokite įrenginį protingai ir atsakingai bei atminti, kad įrenginio

valdytojas arba naudotojas atsako už žalą, padarytą kitiems asmenims arba jų nuosavybei.

Sąvoka „Naudojimas“ apibrėžia visus darbus, kurie atliekami prie vejos pjovimo roboto, įkrovimo stotelės ir ribojimo vielos.

Terminas „Naudotojas“ apibrėžiamas taip:

- asmuo, kuris naujai užprogramuoja vejos pjovimo robotą arba pakeičia jo programą;
- asmuo, kuris dirba su vejos pjovimo robotu;
- asmuo, kuris įrenginį paleidžia arba aktyvina;
- asmuo, kuris įrengia ar išmontuoja ribojimo vielą ir įkrovimo stotelę.

iMow programos naudojimas taip pat yra šioje naudojimo instrukcijoje apibrėžto „naudojimo“ dalis.

Įrenginį naudokite tik gerai pailsėję, būdami geros fizinės formos ir nuotaikos. Jei turite sveikatos sutrikimų, privalote paklausti savo gydytojo, ar galite dirbti su įrenginiu. Išgėrus alkoholio, vaistų, kurie daro įtaką reakcijai, arba vartojus narkotikų, naudoti įrenginį draudžiama.

Susipažinkite su įrenginio valdymo elementais ir naudojimo taisyklėmis.

Įrenginį leidžiama naudoti tik asmenims, kurie perskaitė naudojimo instrukciją ir susipažino, kaip naudoti įrenginį. Prieš pirmą kartą naudodamas įrenginį, naudotojas turėtų pasistengti išklausti kvalifikuoto asmens praktinį instruktažą. Naudotojas privalo paprašyti pardavėjo arba kito specialisto paaiškinti, kaip saugiai naudoti įrenginį.

Per šį instruktažą naudotoją privalu informuoti, kad dirbant su įrenginiu reikia būti itin atsargiam ir susikaupti.

Net jei įrenginį naudosite tinkamai, visada galima liekamoji rizika.



Pavojus gyvybei dėl uždusimo!

Pavojus uždusti vaikams, žaidžiantiems su pakuoti skirtomis medžiagomis. Pakavimui skirtas medžiagas būtinai saugokite nuo vaikų.

Šį įrenginį galima duoti arba paskolinti tik tiems asmenims, kurie yra gerai susipažinę su šiuo modeliu ir jo naudojimu. Ši naudojimo instrukcija yra įrenginio dalis, ją visada reikia perduoti su įrenginiu.

Šis įrenginys nėra skirtas naudoti nepatyrusiems asmenims, vaikams arba asmenims, kurių fiziniai, jutiminiai arba psichiniai gebėjimai yra riboti, jeigu jų neprižiūri už jų saugą atsakingas asmuo.

Įrenginiu niekada neleiskite naudotis vaikams arba jaunuoliams iki 16 metų. Mažiausią įrenginio naudotojo amžių gali reglamentuoti vietoje, kurioje įrenginys naudojamas, galiojančios taisyklės.



Dėmesio, nelaimingų atsitikimų pavojus!



Kai pjaunama, vaikams draudžiama būti prie įrenginio ir pjaunamame plote.



Kai pjaunama, šunims ir kitiems naminiams gyvūnams draudžiama būti prie įrenginio ir pjaunamame plote.

Saugumo sumetimais draudžiama atlikti bet kokius įrenginio pakeitimus, išskyrus kvalifikuotą priedų tvirtinimą, ką leidžia daryti STIHL. Be to, tai atlikus, netenkama teisės reikšti pretenzijas į garantiją. Informacijos apie leidžiamus naudoti priedus jums suteiks STIHL prekybos atstovas.

Ypač griežtai draudžiama atlikti darbus, kurie pakeičia įrenginio galią arba elektros variklių sūkių skaičių.

Neatlikite jokių įrenginio pakeitimų, dėl kurių padidėtų spinduliuojamasis triukšmas.

Siekiant užtikrinti saugą draudžiama keisti arba apdoroti įrenginio programinę įrangą.

Naudojant viešosiose vietose, parkuose, sporto aikštynuose, gatvėse, žemės bei miškų ūkyje, būtina elgtis itin atsargiai.

Draudžiama įrenginiu vežti daiktus, gyvūnus arba žmones, ypač vaikus.

Veikiant vejos pjovimo robotui, niekada neleiskite asmenims, ypač vaikams, važiuoti ant jo arba sėdėti.

Dėmesio! Nelaimingų atsitikimų pavojus!

Vejos pjovimo robotai sukonstruoti automatinei vejos priežiūrai ir rankiniam vejos pjovimui. Naudojimas kitais tikslais draudžiamas ir gali būti pavojingas bei padaryti žalos įrenginiui.

Kad naudotojas nesusižalotų, įrenginį draudžiama naudoti, pavyzdžiui, šiems darbams (išvardyta ne viskas):

- krūmams ir gyvatvorėms karpyti;
- augalams šiltnamiuose karpyti;
- augalams, augantiems ant stogo ar balkone, prižiūrėti;
- mažoms medžių atpjovoms ir nupjautai gyvatvorei smulkinti;
- keliams valyti (nusiurbti, nupūsti);
- žemės paviršiaus nelygumams, pvz., kurmiarausiams, išlyginti.

6.2 Apranga ir įranga



Dėvėkite tvirtus apsauginius batus neslidžiais padais ir niekada nedirbkite neapsiavę arba, pavyzdžiui, avėdami sandalus,

- kai vejos pjovimo robotas iš vienos vietos į kitą važiuoja valdomas valdymo pultu,
- jei artinatės prie naudojamo vejos pjovimo roboto,
- jei veja pjaunama mechaniškai. (⇒ 15.6)



Atlikdami įrengimo, techninės priežiūros ir kitus darbus prie įrenginio ir įkrovimo stotelės, dėvėkite tinkamus darbinis drabužius.

Niekada nevilkkėkite laisvų drabužių (taip pat nusiimkite papuošalus, nusiriškite kaklaraštį ir šaliką), kurie gali užsikabinti už judančių dalių.

Vilkėkite ilgas kelnes, jei

- artinatės prie naudojamo vejos pjovimo roboto,
- veja pjaunate rankiniu būdu.



Atlikdami priežiūros ir valymo darbus, vielos tiesimo darbus (nutiesdami vielą ir ją vėl pašalindami) bei tvirtindami įkrovos stotelę mūvėkite tvirtas pirštines. Saugokite rankas atlikdami bet kokius darbus prie pjovimo peilio, kaldami fiksavimo vinis ir įkrovimo stotelės kuolelius.

Atlikdami bet kokius darbus su įrenginiu ilgus plaukus suriškite ir apsaugokite paslėpdami (po skarele, kepure ir t. t.).



Kaldami fiksavimo vinis ir įkrovimo stotelės kuolelius, užsidėkite tinkamus apsauginius akinius.

6.3 Įspėjimas – pavojinga elektros srovė!



Dėmesio! Elektros smūgio pavojus!

Siekiant užtikrinti saugumą, ypač svarbu naudoti nepažeistą maitinimo bloko elektros laidą ir tinklo kištuką. Norint išvengti elektros smūgio, negalima naudoti pažeistų laidų, jungčių, kištukų arba prijungimo laidų, kurie neatitinka nurodymų.



Todėl reguliariai tikrinkite, ar ant jungiamųjų laidų nėra pažeidimo ir senėjimo (trapumo) požymių.

Naudokite tik originalų maitinimo bloką.

Negalima naudoti maitinimo bloko,

- jei jis susidėvėjęs arba pažeistas,
- jei susidėvėjo arba pažeisti laidai. Ypač svarbu patikrinti, ar ant elektros tinklo laido nėra pažeidimo ir senėjimo požymių.

Elektros laidų ir maitinimo bloko techninės priežiūros ir remonto darbus gali atlikti tik specialų išsilavinimą turintys kvalifikuoti asmenys.

Elektros smūgio pavojus!

Pažeisto laido nejunkite į elektros tinklą ir nesilieskite prie jo, kol jis nebus išjungtas iš elektros tinklo.

Draudžiama keisti maitinimo bloko jungiamuosius laidus (pvz., trumpinti). Draudžiama ilginti tarp maitinimo bloko ir įkrovimo stotelės naudojamą kabelį.

Maitinimo bloko ir kabelio nedėkite ilgam ant šlapio pagrindo.

Elektros smūgio pavojus!

Draudžiama naudoti pažeistus kabelius, jungtis ir kištukus arba reikalavimų neatitinkančius jungiamuosius laidus.

Visada pasirūpinkite, kad naudojami elektros laidai būtų tinkamai izoliuoti.

Jungiamąjį laidą atjunkite laikydami už kištuko ir kištukinio lizdo, niekuomet netraukite už paties jungiamojo laido.

Įrenginį junkite tik prie elektros srovės, kuri yra apsaugota automatinio jungiklio su ne didesne kaip 30 mA išjungimo srove. Daugiau informacijos galės suteikti kvalifikuotas elektrikas.

Jei maitinimo blokas prijungiamas prie srovės tiekimo šaltinio, esančio ne pastate, kištukinis lizdas turi būti pritaikytas naudoti lauke. Daugiau informacijos apie šalyje galiojančius reikalavimus suteiks kvalifikuotas elektrikas.

Jei įrenginį jungiate prie elektros generatoriaus, atkreipkite dėmesį į tai, kad dėl srovės svyravimų nebūtų pažeistas įrenginys.

6.4 akumulatorius

Naudokite tik originalius akumulatorius.

Šis akumulatorius skirtas stabiliai montuoti į STIHL vejos pjovimo robotus. Toje vietoje jis yra optimaliai apsaugotas ir bus įkrautas, kai vejos pjovimo robotas stovės įkrovimo stotelėje. Draudžiama

naudoti kitą įkroviklį. Naudojant netinkamą įkroviklį, galima patirti elektros smūgį, akumuliatorius gali perkaisti arba prasiskverbti išdinančio akumuliatorių elektrolito.

Niekada akumuliatoriaus neatidarykite.

Saugokite, kad akumuliatorius nenukristų.

Nenaudokite pažeisto arba deformuoto akumuliatoriaus.

Akumuliatorių laikykite vaikams nepasiekiamoje vietoje.



Sprogimo pavojus!

Saugokite akumuliatorių nuo tiesioginių saulės spindulių, karščio ir ugnies – niekada nemeskite į ugnį.



Akumuliatorių laikykite tik nuo -10 °C iki maks. +50 °C temperatūrų srityje.



Saugokite akumuliatorių nuo lietaus ir drėgmės – nemerkite jo į skysčius.



Saugokite akumuliatorių nuo mikrobangų ir aukšto slėgio.

Akumuliatoriaus kontaktų niekada nebandykite prijungti prie metalinių daiktų (nesujunkkite trumpai). Dėl trumpojo jungimo akumuliatorius gali būti pažeistas.

Nenaudojamą akumuliatorių laikykite toliau nuo metalinių daiktų (pvz., vinių, monetų, papuošalų). Nenaudokite metalinių gabenimo rezervuarų.

Sprogimo ir gaisro pavojus!

Netinkamai naudojant, iš akumuliatoriaus gali išbėgti elektrolito. Saugokitės sąlyčio! Po atsitiktinio sąlyčio nuplaukite vandeniu. Elektrolitui patekus į akis, taip pat kreipkitės į gydytoją. Dėl išbėgusio

akumuliatoriaus elektrolito gali būti dirginama oda, galima nudegti ir nusideginti cheminėmis medžiagomis.

Nekiškite jokių daiktų į akumuliatoriaus ventiliacines ertmes.

Papildomas saugos taisyklės žr.

<http://www.stihl.com/safety-data-sheets>

6.5 Įrenginio gabenimas

Kiekvieną kartą gabenant vejos pjovimo robotą, ypač prieš jį keliant, reikia suaktyvinti įrenginio blokuotę. (⇒ 5.2)

Prieš gabenant reikia palaukti, kol įrenginys atvės.

Keldami ir nešdami stenkitės nesiliesti prie pjovimo peilio. Vejos pjovimo robotą galima kelti tik už gabenimo rankenos; niekada neimkite už įrenginio apačios.

Atkreipkite dėmesį į įrenginio svorį ir, jei reikia, naudokite tinkamą pagalbinę krovimo įrangą (keliamuosius įtaisus).

Įrenginį ir kartu gabenamas jo dalis (pvz., įkrovimo stotelę) ant krovimo paviršiaus pritvirtinkite tinkamų matmenų tvirtinimo priemonėmis (diržais, lynais ir t. t.). Tvirtinkite prie šioje naudojimo instrukcijoje nurodytų tvirtinimo taškų. (⇒ 21.)

Gabendami įrenginį, laikykitės nacionalinių įstatymų, ypač susijusių su krovinio sauga ir daiktų gabenimu ant krovimo platformų.

Niekada nepalikite akumuliatoriaus gulėti automobilyje ir visada saugokite jį nuo tiesioginių saulės spindulių.

Gabenant ličio jonų akumuliatorius, su jais reikia elgtis itin atsargiai, ypač reikia atkreipti dėmesį į apsaugą nuo trumpojo

jungimo. Akumuliatorių gabenkite nepažeistoje originalioje pakuotėje arba neišėmę iš vejos pjovimo robotų.

6.6 Prieš pradėdami eksploatuoti

Užtikrinkite, kad kiekvienas asmuo, dirbantis su įrenginiu, būtų susipažinęs su naudojimo instrukcija.

Laikykitės įkrovimo stotelės įrengimo (⇒ 9.1) ir atitvėrimo ribojimo lynu (⇒ 12.) nurodymų.

Ribojimo vielą ir elektros laidą reikia stipriai pritvirtinti prie žemės, kad už jų nebūtų galima užkliūti. Stenkitės netiesi virš kraštų (pvz., šaligatvių, grindinio trinkelų kraštų). Klojant ant žemės, prie kurios negalima pritvirtinti pateikiamomis fiksavimo vinimis (pvz., grindinio trinkelės, šaligatviai), reikia naudoti laido movą.

Reikia reguliariai tikrinti, ar ribojimo viela ir elektros laidas tinkamai nutiesti.

Fiksavimo vinis visada įkalkite iki galo, kad už jų nebūtų galima užkliūti.

Įkrovimo stotelės nebandykite įrengti prastai matomoje vietoje, kurioje būtų galima už jos užkliūti (pvz., už namo kampo).

Įkrovimo stotelę saugokite nuo roplių, pvz., skruzdėlių ar sraigų – ypač venkite zonų netoli skruzdėlynų ir komposto.

Ribojimo viela reikia atitinkamai aptverti sritis, į kurias vejos pjovimo robotas negali važiuoti nesukeldamas pavojaus (pvz., dėl pavojaus nukristi).

STIHL pataria vejos pjovimo robotui leisti veikti tik vejos ir grindinių (pvz., asfaltuotos važiuojamosios dalies) plote.

Vejos pjovimo robotas neatpažįsta kritimo vietų, pavyzdžiui, kraštų, pakopų, baseinų ar tvenkinių. Jei ribojimo viela nutiesiama išilgai galimų kritimo vietų, dėl saugumo tarp ribojimo vielos ir pavojaus vietos turėtų būti didesnis nei **1 m** atstumas.

Reguliariai patikrinkite teritoriją, kurioje bus naudojamas įrenginys, pašalinkite iš jos visus didelius akmenis, šakas, vielas, kaulus ir kitus pašalinius daiktus, kuriuos įrenginys galėtų išsviesti į orą. Aptvėrę ribojimo viela, surinkite visus pjaunamame plote likusius įrankius. Nulūžusias arba pažeistas fiksavimo vinis reikia ištraukti iš ražienos ir utilizuoti.

Reguliariai tikrinkite, ar pjaunamame plote nėra nelygumų, ir juos pašalinkite.

Niekada nenaudokite įrenginio, jei apsauginiai įtaisai yra pažeisti arba nepritvirtinti.

Draudžiama išmontuoti arba išjungti įtaisytus įrenginio perjungimo ir saugos įtaisus.

Prieš naudodami įrenginį, pakeiskite visas sugedusias, susidėvėjusias ir pažeistas dalis. Ant įrenginio esančias neįskaitomas arba pažeistas nuorodas apie pavojus ir įspėjamąsias nuorodas pakeiskite. Atsarginių lipdukų ir visų kitų atsarginių dalių įsigysite iš oficialiojo STIHL prekybos atstovo.

Prieš pradėdami eksploatuoti patikrinkite, ar:

- laikomas įrenginys yra nepriekaištingos būklės. Tai reiškia, kad dangčiai ir apsauginiai įtaisai yra savo vietose ir nepriekaištingos būklės;
- įkrovimo stotelė yra nepriekaištingos būklės. Visi dangčiai privalo būti sumontuoti tvarkingai ir turi būti nepriekaištingos būklės;

- maitinimo bloko elektros laidas įjungtas į tinkamai įrengtą kištukinį lizdą;
- maitinimo bloko jungiamojo laido ir tinklo kištuko izoliacija yra nepriekaištingos būklės;
- nesusidėvėjo ir nepažeistas visas įrenginys (korpusas, gaubtas, tvirtinimo elementai, pjovimo peilis, peilių veleno antgalis ir t. t.);
- pjovimo peilis ir peilio tvirtinimo detalės yra tinkamos būklės (saugiai pritvirtintos, nepažeistos, nenusidėvėjusios); (⇒ 16.3)
- yra ir gerai priveržti visi varžtai, veržlės ir kiti tvirtinimo elementai. Prieš pradėdami eksploatuoti įrenginį, atsilaisvinusius varžtus ir veržles priveržkite (atkreipkite dėmesį į priveržimo momentus).

Prireikus atlikite visus būtinus darbus arba kreipkitės į prekybos atstovą. STIHL rekomenduoja kreiptis į STIHL prekybos atstovą.

6.7 Programavimas

Laikykitės vietos taisyklių dėl sodo įrenginių su elektros varikliu naudojimo trukmės ir atitinkamai užprogramuokite aktyvumo trukmę. (⇒ 14.3)

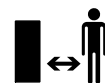
Svarbiausia programavimą pritaikyti taip, kad veikiant pjovimo režimu pjaunamame plote nebūtų vaikų, stebėtojų ar gyvūnų.

Pakeitus programą naudojant **iMow** programą, naudojant modelius **RMI 632 C**, **RMI 632 PC**, galimi veiksmų, kurių nesitiki kiti asmenys. Todėl reikia pranešti suinteresuotiems asmenims apie pjovimo plano pakeitimus.

Vejos pjovimo roboto negalima eksploatuoti veikiant drėkinimo sistemai, todėl būtina atitinkamai jį užprogramuoti.

Įsitikinkite, kad vejos pjovimo robote nustatyta teisinga data ir paros laikas. Prireikus pakoreguokite nuostatus. Nustačius netinkamas reikšmes vejos pjovimo robotas netikėtai gali pradėti važiuoti.

6.8 Eksploatuojant



Pašalinių asmenų, ypač vaikų, taip pat gyvūnų arti pavojaus zonos negali būti.

Veikiant vejos pjovimo robotui, niekada neleiskite vaikams artintis prie jo arba su juo žaisti.

Tretieji asmenys gali nesitikėti, kad naudojantis programėle **iMow** gali būti įjungiamas pjovimas modeliams **RMI 632 C**, **RMI 632 PC**. Todėl iš anksto informuokite suinteresuotus asmenis apie galimą vejos pjovimo roboto veikimą.

Niekada nepalikite veikiančio vejos pjovimo roboto be priežiūros, jei žinote, kad pavojaus zonoje yra gyvūnų arba asmenų, ypač vaikų.

Jeigu vejos pjovimo robotas naudojamas viešojoje vietoje, aplink pjaunamą plotą būtina pastatyti ženklus su šiais nurodymais:

„Įspėjimas! Automatinė vejapjovė! Stovėkite toliau nuo įrenginio! Prižiūrėkite vaikus!“



Dėmesio – pavojus susižeisti!

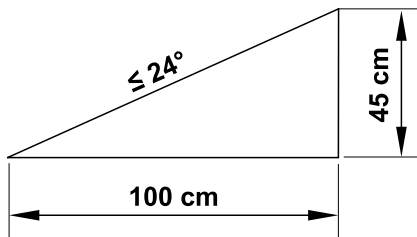
Jokiu būdu rankų ar kojų neikiškite prie besisukančių įrenginio dalių arba po jomis. Niekada nelieskite besisukančio peilio.

Prieš prasidedant audrai arba prieš pradedant žaibuoti, atjunkite maitinimo bloką nuo elektros tiekimo tinklo. Tuo metu vejos pjovimo robotą eksploatuoti draudžiama.

Vejos pjovimo roboto, jei veikia elektros variklis, niekada negalima pakreipti ir kelti aukštyr.

Niekada nebandykite reguliuoti įrenginio, kol vienas iš elektros variklių dar veikia.

Saugumo sumetimais įrenginio negalima naudoti nuokalnėse, statėnėse nei 24° (45 %). **Pavojus susižeisti!** 24° šlaitas atitinka 45 cm pakilimą vertikalia kryptimi 100 cm ilgio horizontalioje atkarpoje.



STOP

Atkreipkite dėmesį į pjovimo įrangos papildomą veikimą. Kol ji sustoja, praeina kelios sekundės.

Veikiant režimui paspauskite mygtuką **STOP** (⇒ 5.1),

- prieš keisdami meniu nuostatus arba juos parinkdami,
- prieš pritaikydami užprogramuotus duomenis,
- prieš nuimdami valdymo pultą.

Aktyvinkite **įrenginio blokuotę** (⇒ 5.2),

- prieš pakeldami ir nešdami įrenginį;
- prieš gabendami įrenginį;

- prieš pašalindami ar valydami kamščius;
- prieš atlikdami darbus prie pjovimo peilio;
- prieš tikrindami arba valydami įrenginį,
- jei vejos pjovimo robotas atsitrenkė į svetimkūnį arba pradėjo neįprastai smarkiai vibruoti. Tokiais atvejais patikrinkite įrenginį, ypač pjovimo bloką (peilį, peilių veleną, peilio tvirtinimo detales), ar jis nepažeistas, ir, prieš paleisdami įrenginį iš naujo ir su juo dirbdami, atlikite būtinus remonto darbus.



Pavojus susižeisti!

Smarkus vibravimas dažniausiai yra gedimo požymis. Nenaudokite vejos pjovimo roboto, jei peilių veleno antgalis arba pjovimo peilis yra pažeistas ar deformuotas. Jei jums trūksta reikiamų žinių, būtinus remonto darbus paveskite atlikti specialistui – STIHL rekomenduoja kreiptis į STIHL prekybos atstovą.

Prieš paliekant įrenginį, vejos pjovimo roboto saugos nuostatus reikia pakeisti taip, kad jo negalėtų pradėti eksploatuoti pašaliniai asmenys. (⇒ 11.16)

Rankinis pjovimas:

Įrenginį paleiskite atsargiai, laikydamiesi skyriuje „Rankinis pjovimas“ pateiktų nuorodų. (⇒ 15.6)

Dirbkite tik dieną arba esant geram dirbtiniam apšvietimui.

Niekada nebandykite mechanškai užfiksuoti mygtukų, ypač pjovimo mygtuko.

Naudotojas visada turi stovėti už įrenginio. Visuomet stebėkite, kad nuo jūsų kojų iki peilio būtų pakankamas atstumas.

Pjaudami veją niekada nebėkite, kad nesusižeistumėte nuslydę, užkliuvę ar dėl kitos priežasties.

Būkite itin atsargūs apsukdami vejos pjovimo robotą ar traukdami jį į save.

Kai pagrindas drėgnas, dėl mažesnio stabilumo kyla didesnis nelaimingų atsitikimų pavojus. Dirbkite itin atsargiai, kad nepaslystumėte. Jei įmanoma, esant drėgnam pagrindui, stenkitės nenaudoti rankinio pjovimo režimo.

Visada atkreipkite dėmesį, kad ant šlaito įrenginys būtų labai stabilus ir nepjaukite labai stačių šlaitų.

Pjaukite skersai šlaito, joku būdu ne aukštyr arba žemyn, ir atkreipkite dėmesį, kad stovėtumėte virš vejos pjovimo roboto, kad praradus kontrolę įrenginys ant jūsų neužvažiuotų.

Vejoje esančius objektus (vejos purkštuvus, stulpelius, vandens vožtuvus, pamatus, elektros linijas ir t. t.) būtina apvažiuoti. Niekada nevažiuokite per tokius objektus.

Niekada nevažiuokite per šias kliūtis tyčia. Nustačius rankinį pjovimo režimą, impulsinis jutiklis yra neaktyvus.

Valdydami mašiną ir jos periferinius įrenginius neįsitemkite ir prie šlaitų žiūrėkite, kad visada išlaikytumėte pusiausvyrą ir tvirtai stovėtumėte, visada eikite, nebėkite.

6.9 Techninė priežiūra ir remontas

Prieš pradėdami valymo, remonto ir techninės priežiūros darbus, suaktyvinkite įrenginio blokuotę ir vejos pjovimo robotą pastatykite ant tvirto, lygaus pagrindo.



Prieš pradėdami visus darbus prie įkrovimo stotelės ir ribojimo vielos, ištraukite maitinimo bloko tinklo kištuką.



Prieš visus techninės priežiūros darbus palikite vejos pjovimo robotą maždaug 5 minutes, kad jis atvėstų.

Tik įgaliotajam elektrikui leidžiama atlikti elektros tinklo laido remontą arba keisti patį laidą.

Baigus visus darbus prie įrenginio, prieš vėl pradedant eksploatuoti reikia iš naujo patikrinti, kaip užprogramuotas vejos pjovimo robotas ir prireikus nuostatus pakoreguoti. Būtina tiksliai nustatyti datą ir paros laiką.

Valymas

Visą įrenginį būtina reguliariai kruopščiai išvalyti. (⇒ 16.2)

Niekada nenukreipkite vandens srovės (ypač aukšto slėgio valymo įrenginio) į variklio dalis, tarpines, elektros mazgus ir guoliavietes. Tai gali būti pažeidimų priežastis arba gali prireikti brangaus remonto.



Niekada neplaukite įrenginio tekančiu vandeniu (pvz., sodo žarna). Nenaudokite agresyviųjų valiklių. Jie gali pažeisti plastiką ir metalą. Tai gali pakenkti STIHL įrenginio saugai.

Techninės priežiūros darbai:

Leidžiama atlikti tik šioje naudojimo instrukcijoje aprašytus techninės priežiūros darbus. Visus kitus darbus būtina pavesti prekybos atstovui. Jei jums trūksta reikalingų žinių ir pagalbinių priemonių, **visada** galite kreiptis į prekybos atstovą. STIHL rekomenduoja, kad techninės priežiūros ir remonto darbus atliktų tik STIHL prekybos atstovas. STIHL prekybos atstovai reguliariai mokomi, jiems suteikiama reikalinga techninė informacija.

Naudokite tik tuos įrankius, padargus, priedus ir techniškai lygiavertes dalis, kurias STIHL leido naudoti šiam įrenginiui, kitaip gali kilti nelaimingų atsitikimų pavojus ir gali būti sužaloti asmenys arba pažeistas įrenginys. Kilus klausimų, kreipkitės į prekybos atstovą.

STIHL originalių įrankių, priedų ir atsarginių dalių savybės optimaliai pritaikytos įrenginiui bei naudotojo poreikiams. Originalias STIHL atsargines dalis atpažinsite iš STIHL atsarginės dalies numerio, užrašo STIHL ir, jei reikia, iš STIHL atsarginės dalies ženklo. Ant mažesnių dalių gali būti tik ženklas.

Įspėjamieji ir nurodomieji lipdukai visada turi būti švarūs ir įskaitomi. Pažeistus arba atsiklijavusius lipdukus pakeiskite naujais originaliais lipdukais, jų galite įsigyti iš STIHL prekybos atstovo. Jeigu kurią nors konstrukcinę dalį keisite nauja, nepamirškite prie jos priklijuoti tokį patį lipduką.

Darbus prie pjovimo įrangos atlikite tik mūvėdami storas darbinės pirštines, būkite itin atsargūs.

Gera priveržkite visus varžtus ir veržles, ypač visus pjovimo bloko varžtus ir tvirtinimo elementus, kad įrenginį būtų saugu naudoti.

Reguliariai tikrinkite visą įrenginį (pvz., jei jo nenaudosite žiemą), ar jis nesusidėvėjo ir nėra pažeistas. Saugumo sumetimais susidėvėjusias arba pažeistas dalis nedelsdami pakeiskite, kad įrenginys visada būtų saugus eksploatuoti.

Jei, atliekant techninės priežiūros darbus, konstrukcinės dalys arba apsauginiai įtaisai buvo nuimti, juos reikia vėl sumontuoti atgal.

6.10 Laikymas ilgesnį laiką nenaudojant

Prieš padedant laikyti

- Įkraukite akumuliatorių, (⇒ 15.8)
- Nustatykite aukščiausią apsaugos lygmenį, (⇒ 11.16)
- Aktyvinkite įrenginio blokuotę. (⇒ 5.2)

Įsitikinkite, ar įrenginys apsaugotas nuo nesankcionuoto naudojimo (pvz., nuo vaikų).

Laikykite įrenginį nepriekaištingos būklės.

Prieš padėdami įrenginį (pvz., žiemai), jį kruopščiai išvalykite.

Prieš pastatydami įrenginį uždaroje patalpoje, leiskite jam maždaug 5 minutes atvėsti.

Laikymo patalpa turi būti sausa, apsaugota nuo šalčio ir rakinama.

Niekada nelaikykite įrenginio arti atviros ugnies arba didelio karščio šaltinių (pvz., krosnies).

6.11 Utilizavimas

Atliekos gali padaryti žalos žmonėms, gyvūnams ir aplinkai, todėl jas reikia tinkamai utilizuoti.

Norėdami sužinoti, kaip tinkamai utilizuoti atliekas, kreipkitės į antrinio perdirbimo centrą arba prekybos atstovą. STIHL rekomenduoja kreiptis į STIHL prekybos atstovą.

Įsitikinkite, ar susidėvėjęs įrenginys bus tinkamai utilizuotas. Prieš utilizuojant įrenginys turi būti nebetinkamas naudoti. Norėdami išvengti nelaimingų atsitikimų, būtinai pašalinkite vejų pjovimo roboto maitinimo bloko elektros laidą, akumuliatorių ir valdymo pultą.

Pavojus susižeisti pjovimo peiliu!

Net ir susidėvėjusios vejapjovės niekada nepalikite be priežiūros. Įsitikinkite, ar įrenginys, ypač pjovimo peilis, laikomas vaikams nepasiekiamoje vietoje.

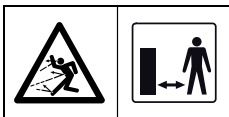
Akumuliatorių utilizuokite atskirai nuo įrenginio. Užtikrinkite, kad akumuliatorius būtų utilizuojamas saugiai ir ekologiškai.

7. Simbolių aprašymas



Įspėjimas!

Prieš pradėdami naudoti įrenginį, perskaitykite jo naudojimo instrukciją.



Įspėjimas!

Eksploduodami laikykitės saugaus atstumo iki įrenginio. Pašaliniams asmenims neleiskite būti pavojaus zonoje.



Įspėjimas!

Prieš pakeldami arba prieš atlikdami darbus prie įrenginio, jį užblokuokite.



Įspėjimas!

Nesėskite ir nelipkite ant įrenginio.



Įspėjimas!

Niekada nelieskite besisukančio peilio.



Įspėjimas!

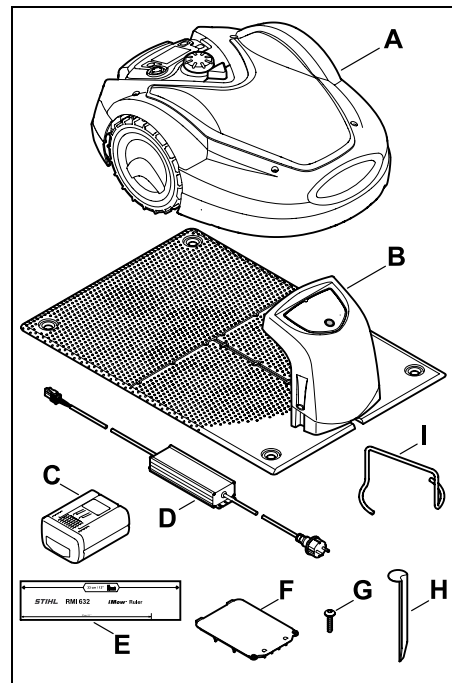
Kai pjaunama, vaikams draudžiama būti prie įrenginio ir pjaunamame plote.



Įspėjimas!

Kai pjaunama, šunims ir kitiems naminiams gyvūnams draudžiama būti prie įrenginio ir pjaunamame plote.

8. Komplektas



Poz.	Pavadinimas	Vnt.
A	Vejų pjovimo robotas	1
B	Įkrovimo stotelė	1
C	Akumuliatorius	1
D	Maitinimo blokas	1
E	iMow Ruler	2
F	Akumuliatoriaus skyriaus dangtis	1
G	Varžtas	2

Poz.	Pavadinimas	Vnt.
H	Įkrovimo stotelės kuolelis	4
I	Griebtuvinio disko nutraukimo įtaisas	1
–	Naudojimo instrukcija	1
–	Linijų šablonas	1

9. Pirmasis įrengimas

Kad galėtumėte paprastai, greitai ir tvirtai įrengti, atkreipkite dėmesį ir laikykitės pateiktos informacijos ir nuorodų, ypač, kad atstumas tarp vielų jas tiesiant būtų 33 cm. (⇒ 9.10)

Galite praplėsti nupjautą plotą arčiau prie krašto nutiesdami ribojimo vielą. (⇒ 12.17)
Kad saugiai veiktų, tiesdami vielas atstumą tarp jų pritaikykite prie vietos sąlygų.

9.1 Nurodymai dėl įkrovimo stotelės

Reikalavimai įkrovimo stotelės vietai:

– apsaugota, šešėlyje.

Dėl tiesioginių saulės spindulių gali padidėti įrenginio temperatūra, todėl akumuliatorius bus įkraunamas ilgiau. Prie įkrovimo stotelės galima montuoti kaip priedą išgyjamą stogą nuo saulės. Jis vejos pjovimo robotą apsaugos nuo nepalankių oro sąlygų.

– matoma.

Įkrovimo stotelė turėtų būti aiškiai matoma naudojimo vietoje, kad už jos neužkliūtumėte.

- **netoli tinkamo kištukinio lizdo.**
Tinklo jungtis turi būti nuo įkrovimo stotelės nutolusi tokiu atstumu, kad atitinkamą srovės kabelį būtų galima prijungti tiek prie įkrovimo stotelės, tiek prie tinklo jungties – nekeiskite maitinimo bloko elektros tiekimo kabelio.
Rekomenduojame naudoti kištukinį lizdą turintį apsaugą nuo viršįtampio.

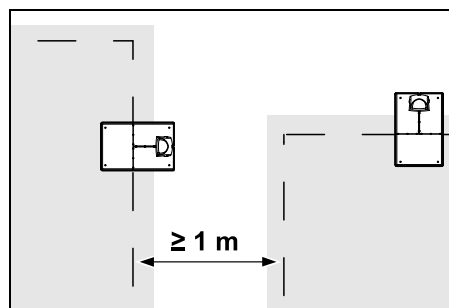
– neveikia trikčių šaltiniai.

Metalai, geležies oksidai arba magnetinės arba elektrai laidžios medžiagos arba pasenę ribojimo vielos įrengimai gali sutrikdyti pjovimo režimą. Rekomenduojame pašalinti šiuos trikčių šaltinius.

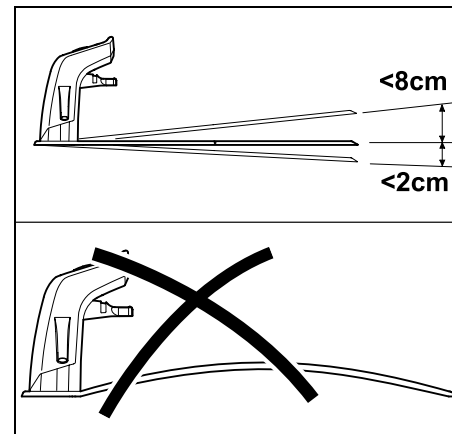
– horizontaliai ir lygiai.

Paruošiamosios priemonės

- Prieš pirmąjį įrengimą veją nupjaukite įprasta vejapjove (optimalus žolės aukštis 2–4 cm).
- Jei pagrindas labai kietas ir sausas, pjaunamą plotą truputį sudrėkinkite, kad galėtumėte lengviau įkalti fiksavimo vinis.



Pjaunami plotai negali persidengti. Išlaikykite mažiausiai **≥1 m** atstumą tarp dviejų pjaunamų plotų ribojimo vielų.

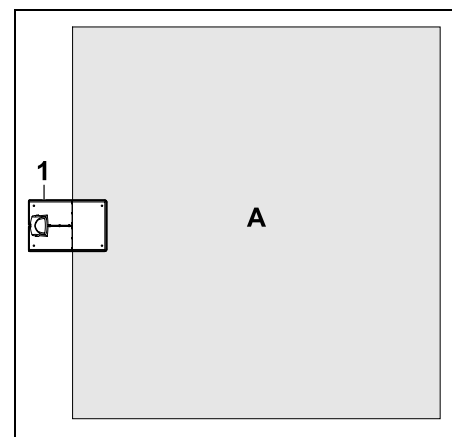


Įkrovimo stotelė gali būti pasvirusi maksimaliai 2 cm atgal ir 8 cm į priekį. Niekada nesulenkite pagrindo plokštės. Pašalinkite po pagrindo plokšte esančius nelygumus, kad ji visa priglustų.

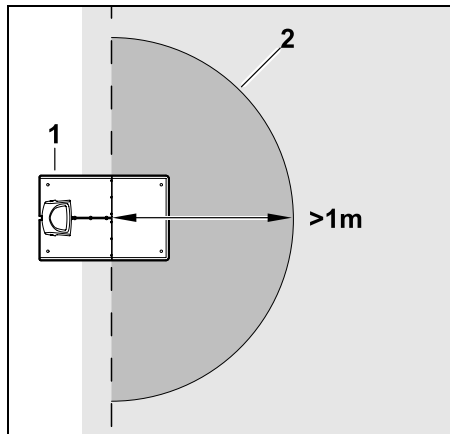
Įrengimo variantai:

Įkrovimo stotelė gali būti įrengta viduje ir išorėje.

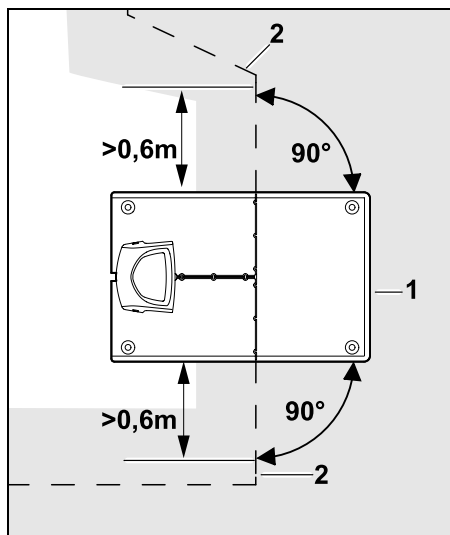
Vidinė įkrovimo stotelė



Įkrovimo stotelė (1) įrengiama pjaunamo ploto ribose (A), pakraštyje.

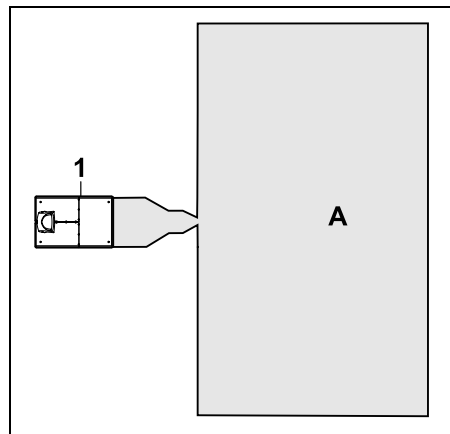


Prieš įkrovimo stotelę (1) turi būti lygus laisvas plotas (2), kurio spindulys būtų mažiausiai 1 m. Išlyginkite kalvas arba įdubimus.



Prieš įkrovimo stotelę ir už jos (1) ribojimo vielą (2) **0,6 m** nutieskite tiesiai ir stačiu kampu pagrindo plokštei. Tada ribojimo vielą tieskite pjaunamo ploto kraštu.

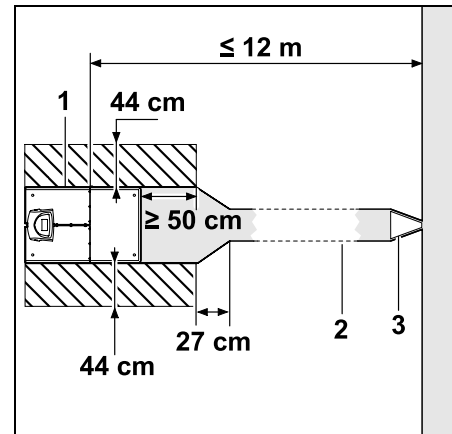
Išorinė įkrovimo stotelė



Įkrovimo stotelė (1) įrengiama už pjaunamo ploto (A) ribų.

i Kad įrenginys grįžtų į išorinę įkrovimo stotelę, naudojami **orientyriniai kabeliai**. (⇒ 12.12)

Išorinės įkrovimo stotelės vietos poreikis:

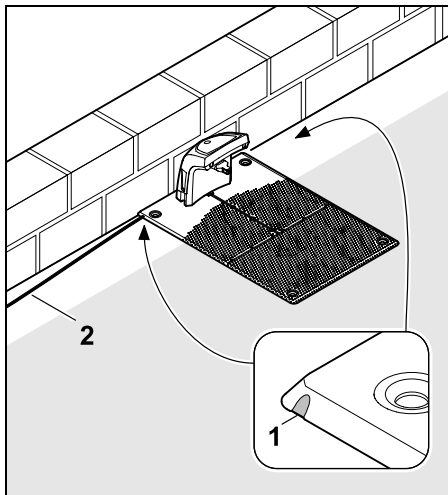


Kad prie įkrovimo stotelės prisijungiama ir atsijungiama būtų tinkamai, įkrovimo stotelę (1) galima montuoti, kaip parodyta, su linija (2). Sritis aplink įkrovimo stotelę ir už ribojimo vielos ribų turi būti plokščia ir lengvai pravažiuojama. Išlyginkite kalvas arba įdubimus.

Liniją (2) įrenkite naudodami linijų šabloną (3). (⇒ 12.11)

Mažiausias atstumas nuo pagrindo plokštės į linijos pradžią: ≥ 50 cm
laisvo ploto plotis iš šonų: 44 cm
Didžiausias atstumas iki pjaunamo ploto: ≤ 12 m

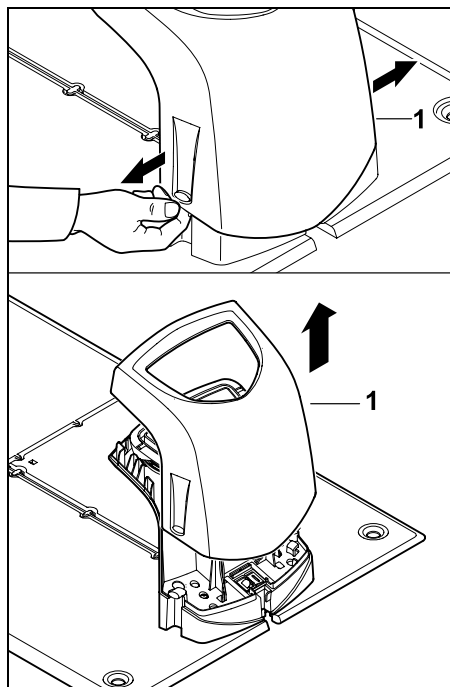
Įkrovimo stotelės įrengimas prie sienos:



Jei įkrovimo stotelė įrengiama prie sienos, pagrindo plokštėje kombinuotosiomis replėmis kairėje arba dešinėje reikia atskirti jungiamąją medžiagą (1), kad būtų vietos tinklo kabeliui (2).

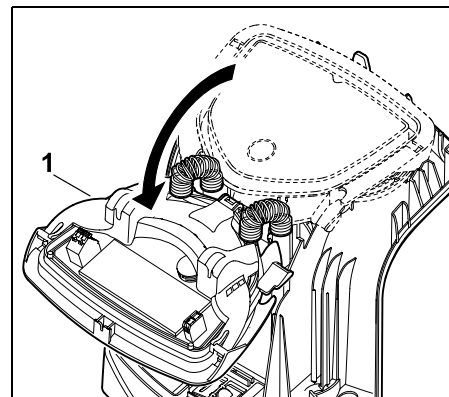
9.2 Įkrovimo stotelės jungtys

Dangčio nuėmimas:

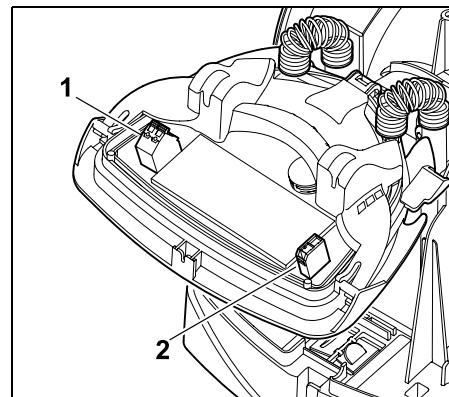


Kaip parodyta paveikslėlyje, kairiojoje ir dešiniojoje pusėse šiek tiek praskėskite dangtelį (1) ir nuimkite keldami į viršų.

Skydo atlenkimas:

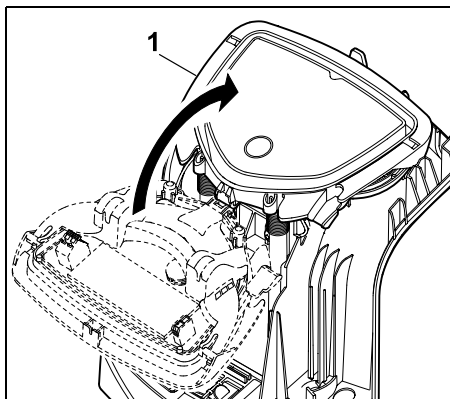


Atlenkite skydą (1) į priekį. Laikykite atlenktą skydą, nes jis automatiškai užlenkiamas dėl šarnyrinių spyruoklių.



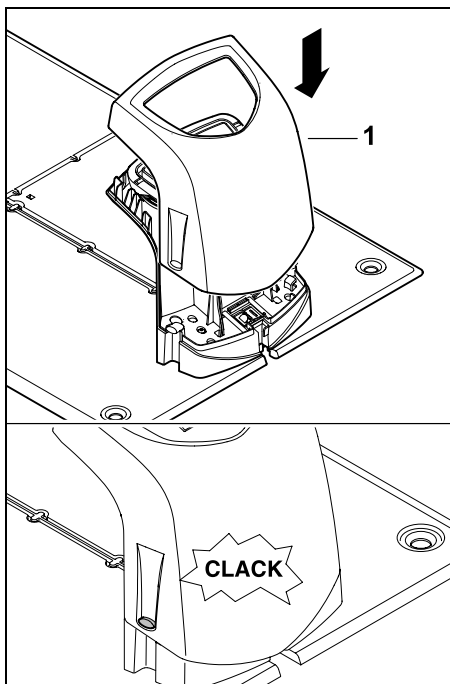
Ribojimo vielos (1) ir maitinimo laido (2) jungtys uždarus skydą yra apsaugotos nuo oro sąlygų.

Skydo užlenkimas:



Užlenkite skydą (1) atgal, neprispauskite laidų.

Dangčio uždėjimas:



Dangtelį (1) uždėkite ant įkrovimo stotelės ir užfiksuokite, neprispauskite laido.

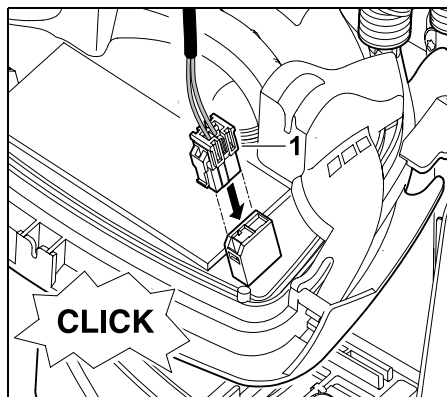
9.3 Elektros laido prijungimas prie įkrovimo stotelės



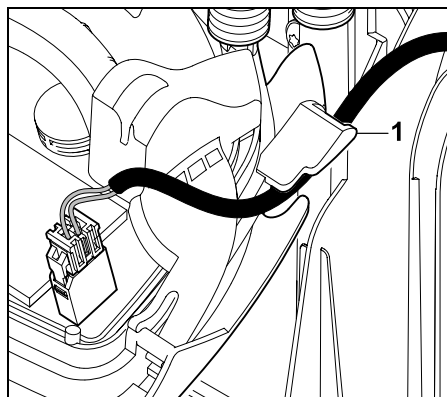
Nuoroda:

kištukas ir prijungimo įvorė privalo būti švarūs.

- Nuimkite įkrovimo stotelės dangtelį ir pakelkite skydą. (⇒ 9.2)

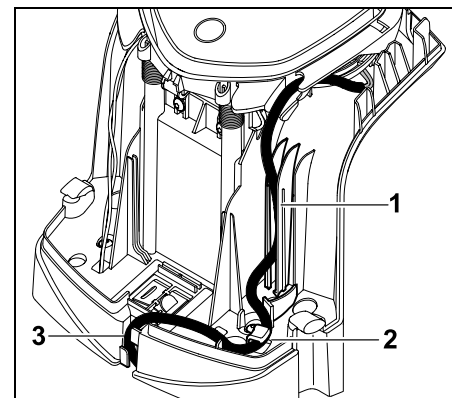


Maitinimo bloko (1) kištuką prijunkite prie įkrovimo stotelės plokštės.



Kiškite maitinimo laidą per laido tvirtinimo detalę (1) prie skydo.

- Užlenkite skydą. (⇒ 9.2)

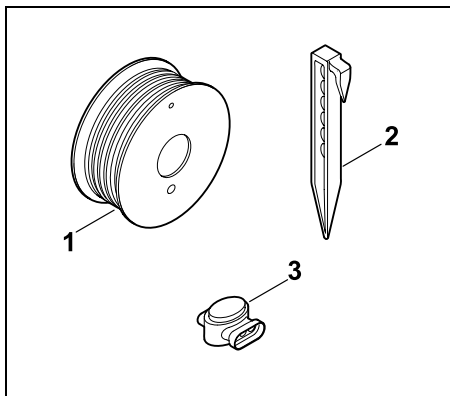


Kaip parodyta paveikslėlyje, įspauskite maitinimo laidą į laido tvirtinimo detalę (1) ir tieskite toliau per elektros laido laikiklį (2) ir kabelių kanalą (3) iki maitinimo bloko.

- Uždarykite įkrovimo stotelės dangtį. (⇒ 9.2)

9.4 Įrangimo medžiagos

Jei ribojimo vielą nutiesia ne prekybos atstovas, reikia papildomų komplekte nesančių įrangimo medžiagų, be kurių vejos pjovimo roboto nebus galima eksploatuoti. (⇒ 18.)



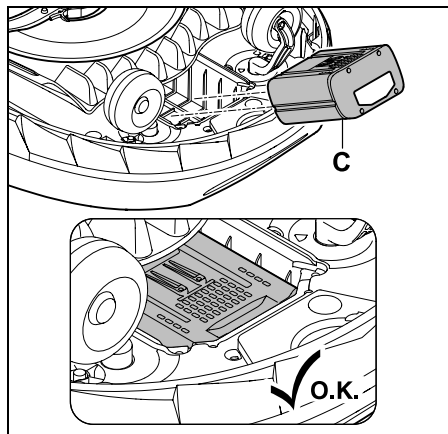
Įrengimo rinkiniuose yra ribojimo vielos ritinys (1), fiksavimo viny (2) ir vielos jungtis (3). Įrengimo rinkinių komplekte gali būti papildomų dalių, kurios įrengiant nebūtinos.

9.5 Akumuliatoriaus įmontavimas

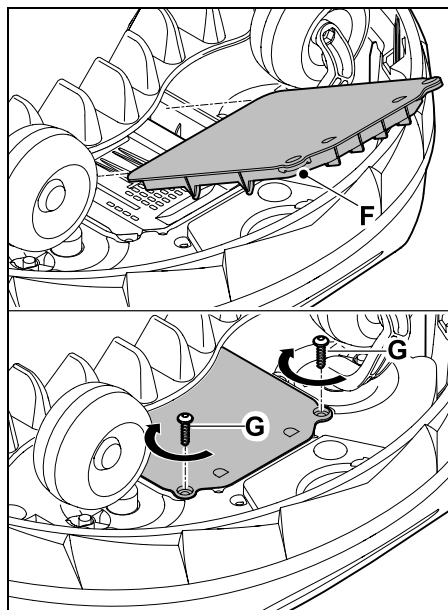
i Su ličio jonų akumuliatoriais reikia elgtis itin atsargiai. STIHL rekomenduoja pavesti įmontuoti akumuliatorių STIHL prekybos atstovui. Sugedusį akumuliatorių leidžiama keisti tik STIHL prekybos atstovui.

Akumuliatorius į vejos pjovimo robotą įmontuojamas visam laikui ir išmontuojamas tik norint utilizuoti įrenginį. (⇒ 20.1)

- Nustatykite mažiausią pjovimo aukštį (1 pakopą). (⇒ 9.6)
- Vejose pjovimo robotą apverskite ir padėkite ant tinkamo pagrindo.



Kaip pavaizduota, įdėkite akumuliatorių (C) taip, kad jis užsifiksuotų.



Uždėkite gaubtą (F) ir priveržkite varžtus (G). Atkreipkite dėmesį į didžiausią 1 - 2 Nm priveržimo momentą.

- Vejose pjovimo robotą pastatykite ant ratų.

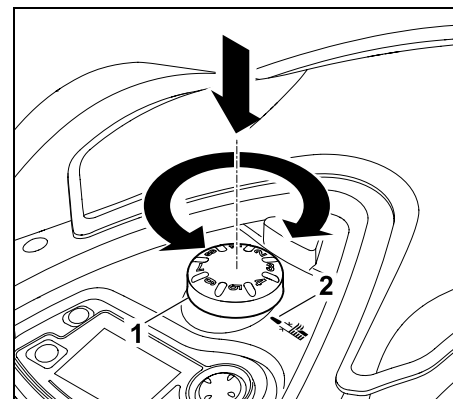
9.6 Pjovimo aukščio nustatymas

i Pjovimo aukštį pirmąsias savaites nustatykite į **5 lygį**, kad užtikrintumėte, jog nebus pažeista ribojimo viela ir bus užtikrintas saugus naudojimas.

Die Stufen 1, 2, 3 und 4 lygiai yra specialieji aukščiai, skirti labai lygiems vejose plotams (paviršiaus nelygumai < +/- 1 cm).

Mažiausias pjovimo aukštis – **1 lygis** (20 mm)

Didžiausias pjovimo aukštis – **8 lygis** (60 mm)



Paspauskite rankenėlę (1) ir pasukite. Atleidus jis užsifiksuoja. Žyma (2) rodo nustatytą pjovimo aukštį.

i Rankenėlę galima nuimti nuo reguliavimo elemento traukiant į viršų. Ši konstrukcija užtikrina saugumą: Taip užtikrinama, kad įrenginio nebus galima pakelti ir nešti už rankenėlės.

9.7 Pirmojo įrengimo nurodymai

Vejos pjovimo robotą įrengiant pirmą kartą, galima naudotis pagalbine įrengimo programa. Šioje programoje pateikiami visi pirmojo įrengimo veiksmai:



- kalbos, datos ir paros laiko nustatymas,
- įkrovimo stotelės įrengimas,
- ribojimo vielos tiesimas,
- ribojimo vielos prijungimas,
- Vejos pjovimo roboto ir įkrovimo stotelės sujungimas
- Įdiegimo tikrinimas
- vejos pjovimo roboto programavimas,
- Pirmojo įrengimo užbaigimas

Reikia iki galo atlikti pagalbinėje įrengimo programoje nurodytus veiksmus, nes tik tada galėsite naudoti vejos pjovimo robotą.

i Į internetinį puslapį www.stihl.com yra įkeltas **įrengimo vaizdo** įrašas. Daugiau nurodymų dėl vejos pjovimo roboto įrengimo jums suteiks STIHL prekybos atstovas.

Paspaudus atkūrimo (gamyklinių nuostatų grąžinimo) mygtuką pagalbinė įrengimo programa aktyvinama iš naujo. (⇒ 11.17)

Paruošiamosios priemonės

- Prieš pirmąjį įrengimą veją nupjaukite įprasta vejapjove (optimalus žolės aukštis 3–4 cm).
- Jei pagrindas labai kietas ir sausas, pjaunamą plotą truputį sudrėkinkite, kad galėtumėte lengviau įkalti fiksavimo vinis.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Vejos pjovimo robotą turi suaktyvinti ir priskirti savininko el. pašto adresu STIHL prekybos atstovas. (⇒ 10.)

i Meniu atlikdami valdymo veiksmus, atkreipkite dėmesį į skyriuje „Valdymo nurodymai“ pateiktą informaciją. (⇒ 11.1)

Kryptiniais mygtukais

parenkamos parinktys, meniu punktai ir ekrano mygtukai.

Mygtuku **OK** atidaromas pomeniu ir patvirtinama parinktis.



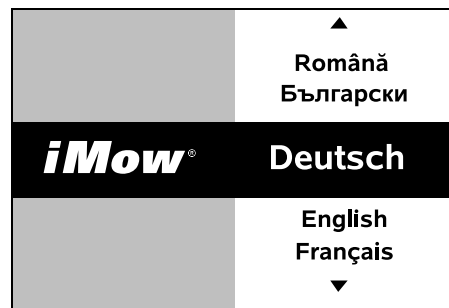
Mygtuku **Atgal** išjungiamas aktyvus meniu ir pagalbinėje įrengimo programoje grįžtama vienu žingsniu atgal.



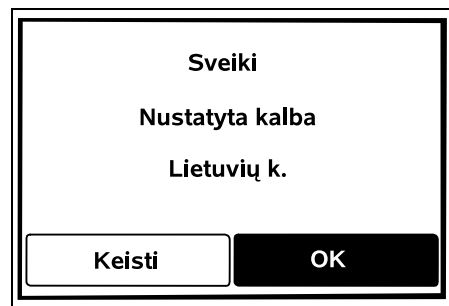
Jei įrengiant pirmą kartą įvyksta klaida arba atsiranda sutrikimų, ekrane parodomas atitinkamas pranešimas. (⇒ 24.)

9.8 Kalbos, datos ir paros laiko nustatymas

- Paspaudus bet kurį valdymo pulto mygtuką įrenginys ir pagalbinė įrengimo programa suaktyvinami.



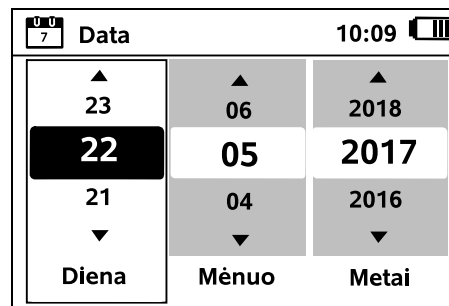
Pasirinkite norimą ekrano kalbą ir patvirtinkite mygtuku OK.



Pasirinktą kalbą patvirtinkite mygtuku OK arba paspauskite „Keisti“ ir pasirinkite kitą kalbą.

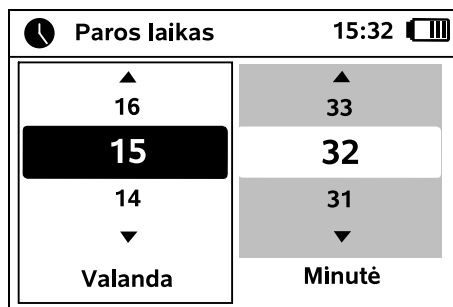


- Jei reikia, įveskite vejos pjovimo roboto 9 simbolių serijos numerį. Šis numeris išspausdintas specifikacijų lentelėje (lipdukas skyriuje po valdymo pultu).



Esamą datą nustatykite valdymo kryžmės mygtuku ir patvirtinkite paspausdami mygtuką OK.

OK



Esamą paros laiką nustatykite valdymo kryžmės mygtuku ir patvirtinkite paspausdami mygtuką OK.

OK

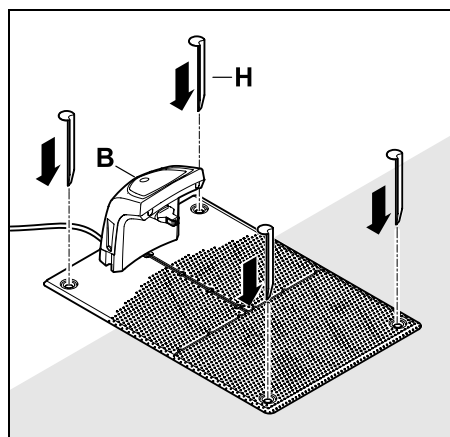
9.9 Įkrovimo stotelės įdiegimas

i Atkreipkite dėmesį į skyrių „Įkrov. stotelės nuorodos“ (⇒ 9.1) ir naudojimo instrukcijos pabaigoje esančius įrengimo pavyzdžius (⇒ 27.).



- Prijunkite įkrovimo stotelės maitinimo laidą. (⇒ 9.2)

- Jei įrengiate įkrovimo stotelę prie sienos, tieskite maitinimo laidą po pagrindo plokštę. (⇒ 9.1)



Įkrovimo stotelę (B) pageidaujamoje naudojimo vietoje pritvirtinkite keturiais kuoleliais (H).

- Maitinimo bloką įrenkite už pjovimo ploto, nuo tiesioginių saulės spindulių, drėgmės ir sušalimo apsaugotoje vietoje, jei reikia, tvirtinkite prie sienos.

! Maitinimo blokas tinkamai veikia tik tuomet, kai **aplinkos temperatūra** yra nuo **0 °C** iki **40 °C**.

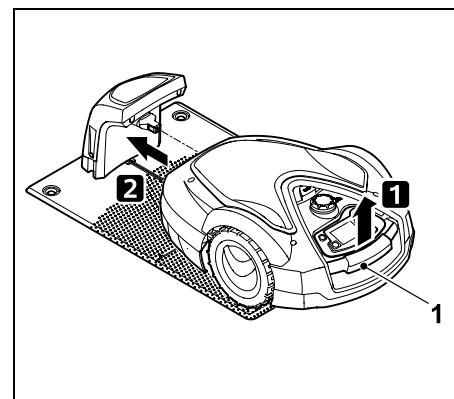
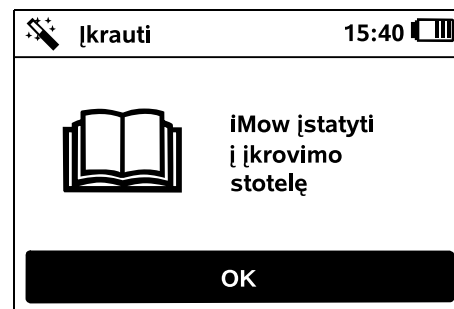
- Visus elektros laidus tieskite už pjovimo ploto, pjovimo peiliais nepasiekiamose srityse, ir pritvirtinkite prie žemės arba įmontuokite į laido movą.
- Elektros laidą išvyniokite netoli įkrovimo stotelės, kad nebūtų trikdomas vielos signalas.
- Prijunkite tinklo kištuką.

i Kol ribojimo viela neprijungta, greitai mirksi įkrovimo stotelės raudonas šviesos diodas. (⇒ 13.1)

- Baigę dirbti paspauskite valdymo pulto OK mygtuką.

OK

i **Išorinė įkrovimo stotelė:** Sumontavus rekomenduojama nustatyti bent vieną pradinį tašką už pereinamosios linijos į įkrovimo stotelę ribų. Paleidimo dažnis privalo būti nustatytas taip, kad 0 iš 10 pjovimo etapų (0/10) būtų pradedama nuo įkrovimo stotelės (pradinis taškas 0). (⇒ 11.15)



Vejos pjovimo robotą truputį kilstelėkite už rankenos pernešti (1), kad atlaisvintumėte varančiuosius ratus. Įrenginį atremkite ant priekinių ratų ir įstumkite į įkrovimo stotelę.

Tada paspauskite valdymo pulto mygtuką OK.

OK

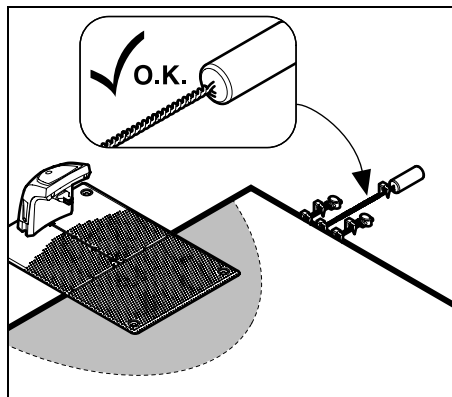
i Jei akumulatorius išsikrovęs, įstūmus į įkrovimo stotelę dešiniajame viršutiniame ekrano kampe vietoje akumulatoriaus simbolio pasirodo tinklo kištuko simbolis ir akumulatorius įkraunamas, kol ribojimo viela nutiesiama kitoje vietoje. (⇒ 15.8)

9.10 Ribojimo vielos tiesimas

i Prieš pradėdami tiesti ribojimo vielą, perskaitykite visą skyrių „Ribojimo viela“ ir jo paaiskinkite. (⇒ 12.)

Suplanuokite, kaip norite nutiesti, atsižvelkite į **atstumą tarp vielų**, tiesdami įrenkite **blokuojamus plotus**, **vielos rezervus**, **jungiamąsias atkarpas**, **pašalinius plotus** ir **pereinamąsias linijas**.

Kai pjaunami plotai yra < 100 m² dydžio arba vielos ilgis yra < 175 m, įrenkite priedus **AKM 100** kartu su ribojimo viela.



i Naudokite tik originalias fiksavimo vinis ir originalią ribojimo vielą. Įrengimo rinkinius, kuriuose yra reikiamos įrengimo medžiagos, galima įsigyti kaip priedus iš STIHL prekybos atstovo. (⇒ 18.)

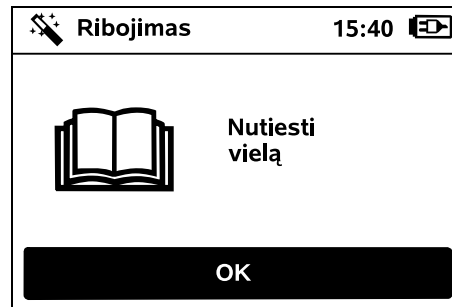
Nutiestą vielą pažymėkite sodo brėžinyje. Brėžinio turinys:

- **pjaunamo ploto kontūras** su svarbiausiomis kliūtimis, ribomis ir galimais blokuojamais plotais, kuriuose vejos pjovimo robotas negali dirbti; (⇒ 27.)
- **įkrovimo stotelės** (⇒ 9.9) padėtis;
- **ribojimo vielos padėtis**
Po tam tikro laiko ribojimo viela apauga žole, todėl jos nebesimato. Svarbiausia pažymėti viela aptvertas kliūtis;
- **vielos jungties padėtis**
Po tam tikro laiko panaudotos ribojimo vielos nebesimato. Jos padėtį reikia pasižymėti, kad prireikus būtų galima pakeisti. (⇒ 12.16)

Visą pjaunamą plotą reikia aptverti ištisine ribojimo vielos kilpa.

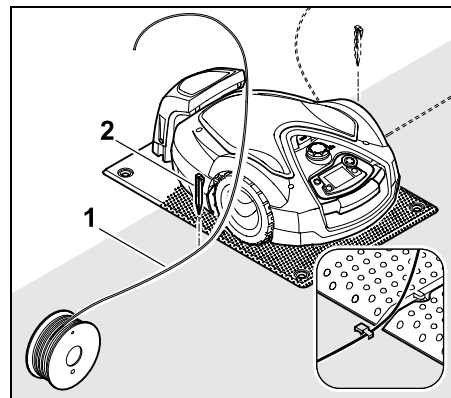
Didžiausias galimas ilgis: **500 m**

i Nė viename taške vejos pjovimo robotas negali nutolti toliau nei 35 m nuo ribojimo vielos, priešingu atveju vielos signalas bus neatpažįstamas.

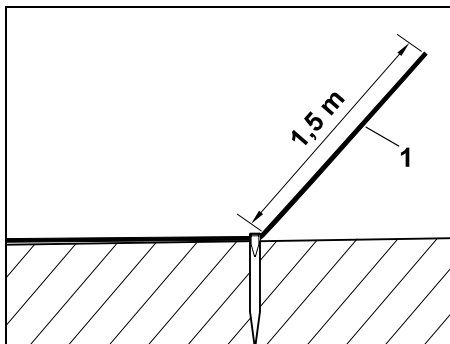


Tieskite ribojimo vielą nuo įkrovimo stotelės. Reikia atskirti **vidinę įkrovimo stotelę** ir **išorinę įkrovimo stotelę**.

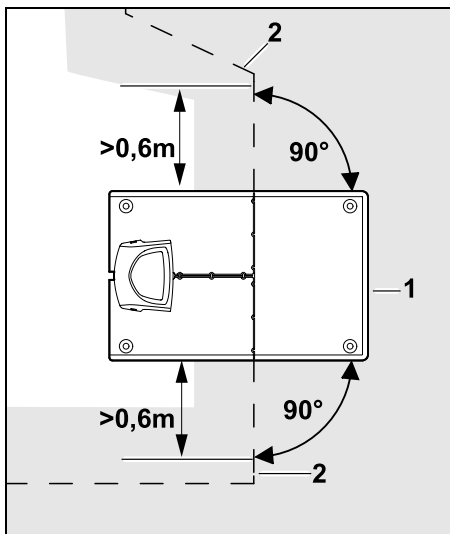
Pradžią naudojant vidinę įkrovimo stotelę:



Ribojimo vielą (1) **kairiojoje** arba **dešiniojoje** pusėje prie pat pagrindo plokštės ir šalia vielos išleidimo angos fiksavimo vinimi (2) pritvirtinkite prie žemės.



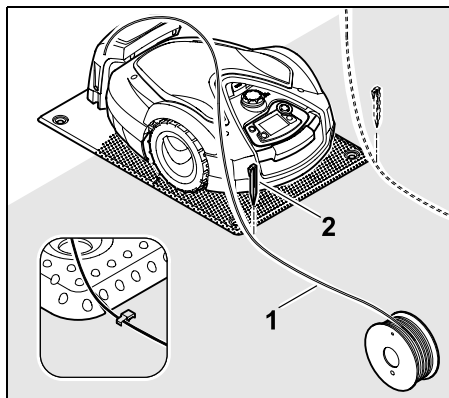
Palikite laisvą vielos galą (1), kurio ilgis būtų apie **1,5 m**.



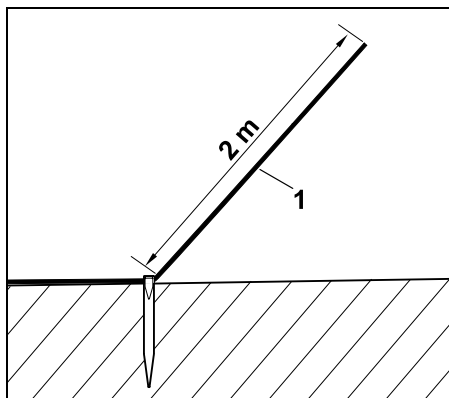
Prieš įkrovimo stotelę ir už jos (1) ribojimo vielą (2) **0,6 m** nutieskite tiesiai ir stačiu kampu pagrindo plokštei. Tada ribojimo vielą tieskite pjaunamo ploto kraštu.

i Jei naudojama grįžimo su poslinkiu (koridoriaus) funkcija, ribojimo viela mažiausiai **1,5 m** atstumu prieš įkrovimo stotelę ir už jos turi būti nutiesta tiesiai ir stačiu kampu pagrindo plokštei. (⇒ 11.14)

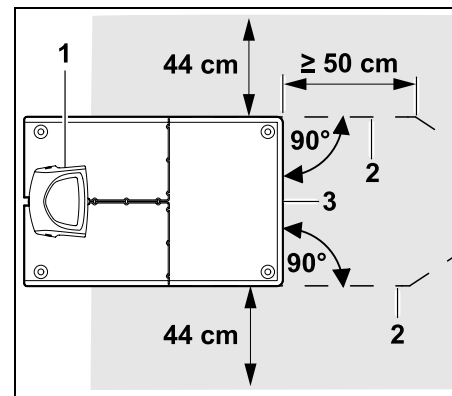
Pradžia naudojant išorinę įkrovimo stotelę:



Ribojimo vielą (1) **kairiojoje** arba **dešiniojoje** pusėje už pagrindo plokštės ir šalia vielos išleidimo angos fiksavimo vinimi (2) pritvirtinkite prie žemės.



Palikite laisvą vielos galą (1), kurio ilgis būtų apie **2 m**.

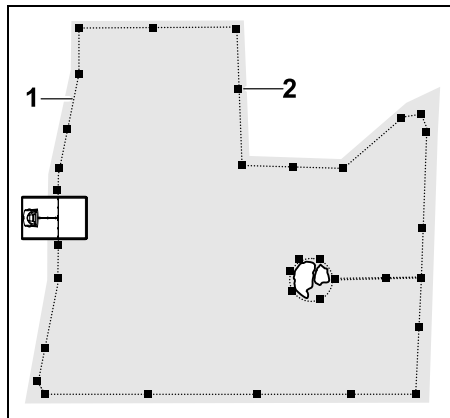


Prieš įkrovimo stotelę (1) ir už jos ribojimo vielą (2) 50 cm atstumu A nutieskite stačiu kampu pagrindo plokštei. Po to galite įrengti liniją (⇒ 12.11) arba pjaunamo ploto kraštą sekti naudodami ribojimo vielą.

Prie pagrindo plokštės (3) iš šonų palikite mažiausiai 44 cm pločio plotą, kuriame galima važiuoti.

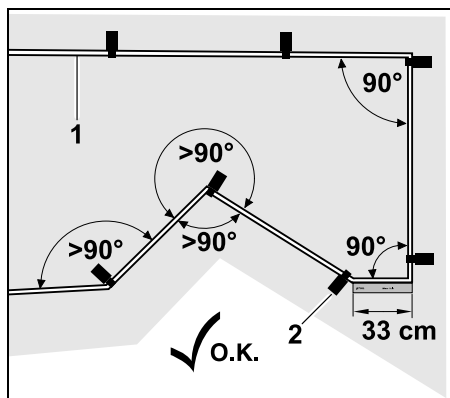
i Platesnė informacija apie išorinės įkrovimo stotelės įrengimą pateikta skyriuje „Įrengimo pavyzdžiai“. (⇒ 27.)

Ribojimo vielos tiesimas pjaunamame plote:



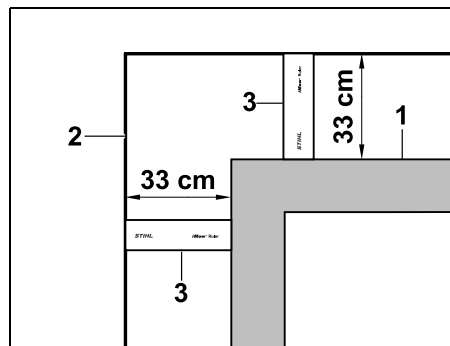
Ribojimo vielą (1) nutieskite aplink pjaunamą plotą ir aplink galimai esamas kliūtis (⇒ 12.9), po to pritvirtinkite prie žemės fiksavimo vinimis (2). Atstumą patikrinkite naudodami iMow Ruler. (⇒ 12.5)

i Nė viename taške vejos pjovimo robotas negali nutolti toliau nei 35 m nuo ribojimo vielos, priešingu atveju vielos signalas bus neatpažįstamas.



Stenkitės neformuoti smailių kampų (mažesnių nei 90°). Smailiuose kampuose ribojimo vielą (1) prie žemės pritvirtinkite fiksavimo vinimis (2), kaip parodyta.

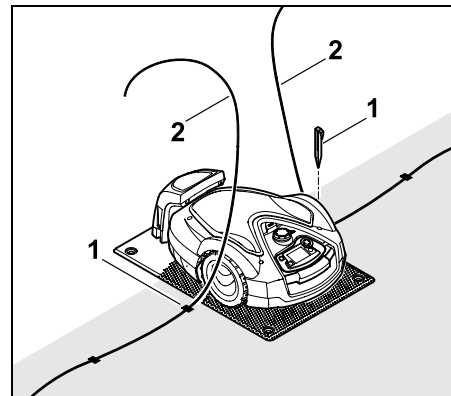
Padarius 90° kampą, turite tiesti mažiausiai per iMow Ruler ilgį tiesią liniją, prieš tai, kai įrengsite kitą kampą.



Tiesiant aplink aukštus kliūtis, pavyzdžiui, mūro sienų kampus ar aukštus lysvių aptvarus (1), kampuose reikia palikti didesnę atstumą iki vielos, kad vejos pjovimo robotas nesiektų kliūtis. Ribojimo vielą (2) nutieskite naudodami iMow Ruler (3), kaip parodyta paveikslėlyje.

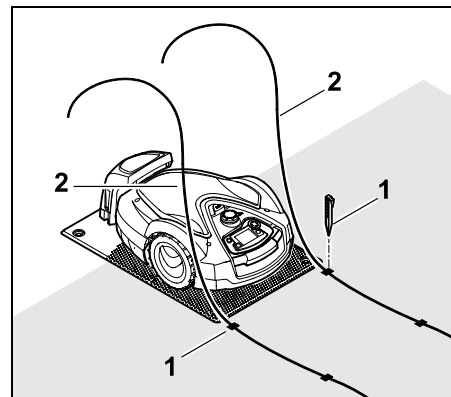
- Jei reikia, ribojimo vielą pailginkite naudodami kartu pateikiamas vielos jungtis. (⇒ 12.16)
- Jei yra keli susiję pjaunami plotai, įrenkite pašalinių plotų (⇒ 12.10) arba pjaunamus plotus sujunkite pereinamosiomis linijomis. (⇒ 12.11)

Paskutinė vidinės įkrovimo stotelės fiksavimo vinis:



Paskutinę fiksavimo vinį (1) įkalkite kairiojoje arba dešiniojoje pusėje prie pat pagrindo plokštės, šalia vielos išleidimo vietos. Nupjaukite ribojimo vielą (2) iki maždaug 1,5 m ilgio.

Paskutinė išorinės įkrovimo stotelės fiksavimo vinis:



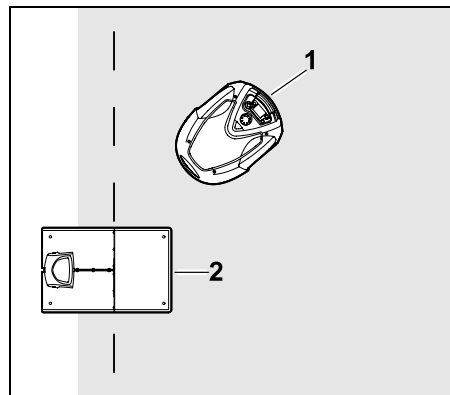
Paskutinę fiksavimo vinį (1) įkalkite kairiojoje arba dešiniojoje pusėje už pagrindo plokštės, šalia vielos išleidimo vietos. Nupjaukite ribojimo vielą (2) iki maždaug 2 m ilgio.

Vielos tiesimo užbaigimas:

- Patikrinkite, ar ribojimo viela pritvirtinta prie žemės, dažniausiai vienam metrui pakanka vienos fiksavimo vinies. Ribojimo viela visada turi būti prigludusi prie vejos paviršiaus. Fiksavimo vinis įkalkite iki galo.
- Baigę dirbti paspauskite valdymo pulto OK mygtuką. **OK**

! Jei akumuliatorių per mažai įkrautas, kad galėtų atlikti likusius pagalbinės įrengimo programos veiksmus, pasirodo atitinkamas pranešimas. Tokiu atveju vejos pjovimo robotą prijunkite prie pagrindinės įkrovimo stotelės ir dar įkraukite akumuliatorių. Pagalbinės įrengimo programos tolesnį žingsnį mygtuku OK galima perjungti tik tada, kai pasiekama reikiama akumuliatoriaus įtampa.

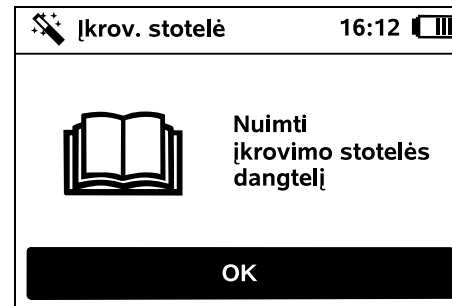
9.11 Prijungti ribojimo viela



Vejos pjovimo robotą (1), kaip parodyta paveikslėlyje, pastatykite pjaunamame plote už įkrovimo stotelės (2) ir paspauskite mygtuką OK. **OK**

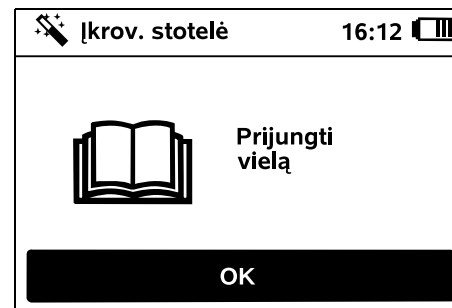


Maitinimo bloko kištuką atjunkite nuo elektros tinklo ir paspauskite mygtuką OK. **OK**

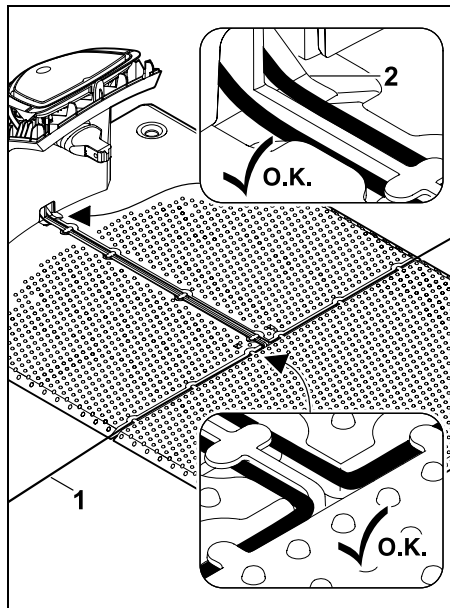


Nuimkite dangtį. (⇒ 9.2)

Tada paspauskite valdymo pulto mygtuką OK. **OK**

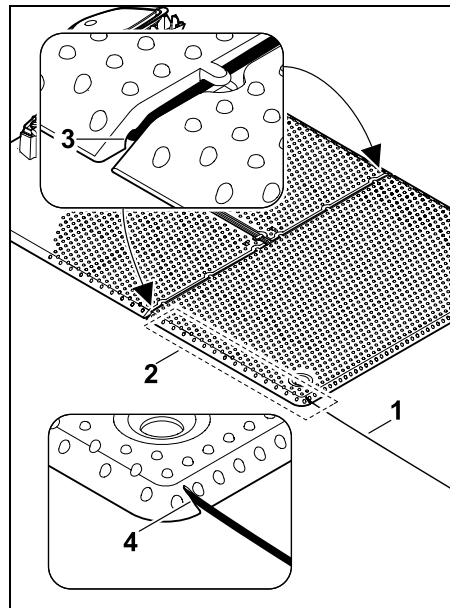


Vidinės įkrovimo stotelės ribojimo viela:

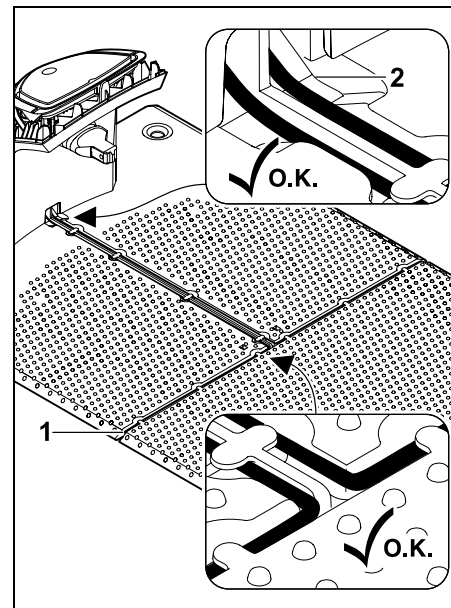


Ribojimo vielą (1) įstatykite į pagrindo plokštės laido tvirtinimo detales ir įverkite per lizdą (2).

Išorinės įkrovimo stotelės ribojimo viela:



Tieskite ribojimo vielą (1) srityje (2) po pagrindo plokšte. Tam įverkite vielą į vielos angas (3, 4), prireikus atlaisvinkite kuolelius.



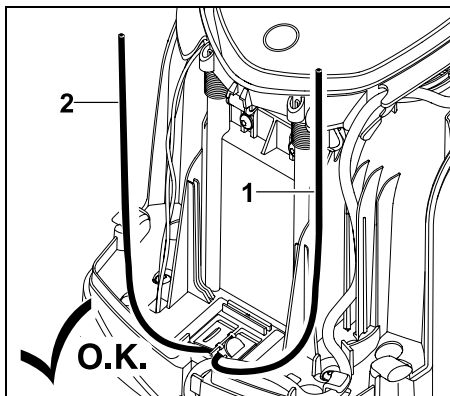
Ribojimo vielą (1) įstatykite į pagrindo plokštės laido tvirtinimo detales ir įverkite per lizdą (2).

Prijungti ribojimo vielą:

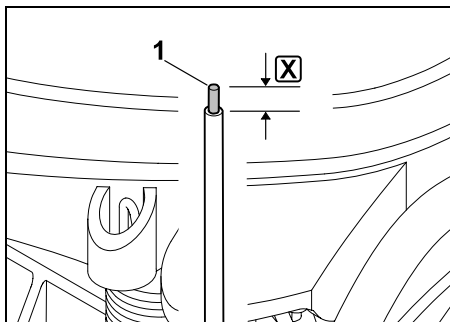


Nuoroda:

atkreipkite dėmesį, kad kontaktai būtų švarūs (nesurūdiję, neužteršti, ...).

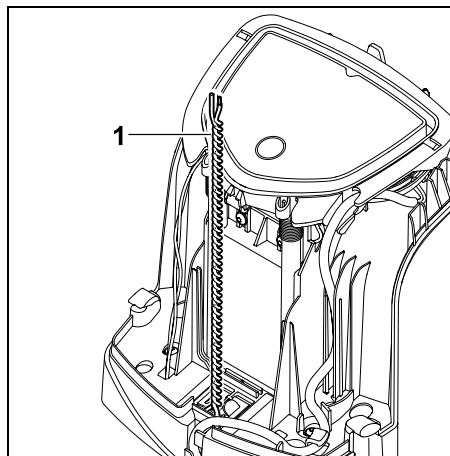


Sutrumpinkite kairiųjų (1) ir dešiniųjų (2) vielos galus iki to paties ilgio. Ilgis nuo vielos išleidimo vietos iki vielos galo: **40 cm**



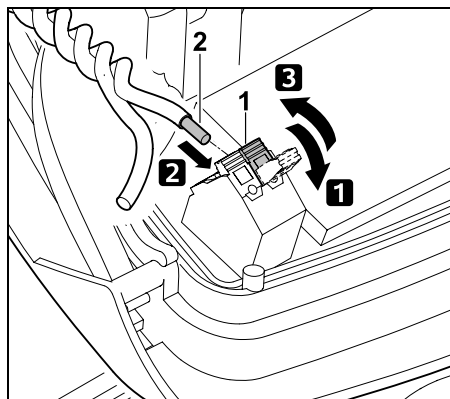
Tinkamu įrankiu pašalinkite kairiojo vielos galo (1) dangą iki nurodyto ilgio **X** ir susukite vielos gijas.

X = 10-12 mm

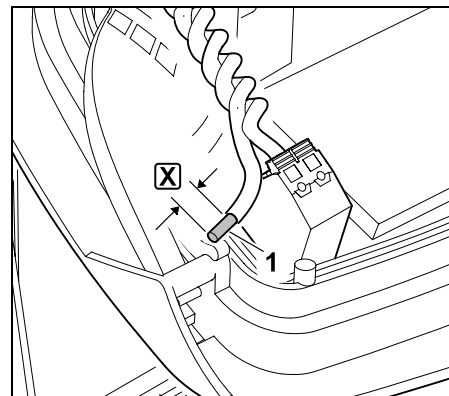


Susukite laisvus vielos galus (1) vieną su kitu, kaip parodyta.

- Atlenkite skydą ir laikykite. (⇒ 9.2)

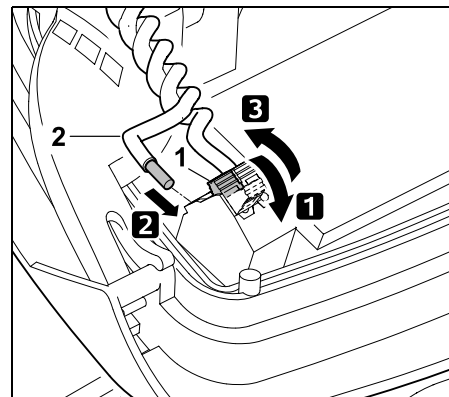


- 1** Atlenkite kairiąją atjungimo svirtį (1).
- 2** Kiškite nuvalytą vielos galą (2) į priveržimo bloką iki galo.
- 3** užlenkite atjungimo svirtį (1).

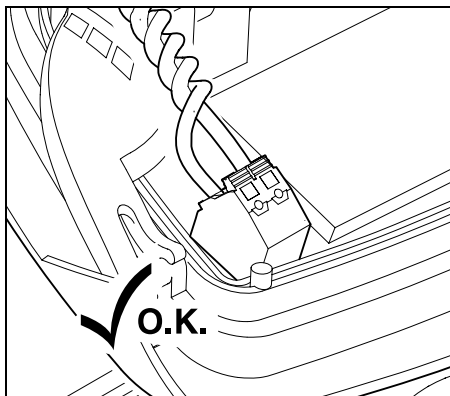


Tinkamu įrankiu pašalinkite dešiniojo vielos galo (1) dangą iki nurodyto ilgio **X** ir susukite vielos gijas.

X = 10-12 mm

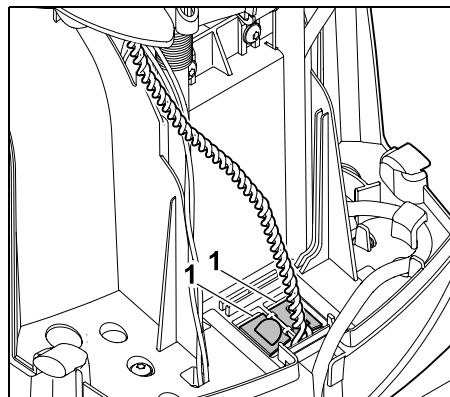


- 1** Atlenkite dešiniąją atjungimo svirtį (1).
- 2** Kiškite nuvalytą vielos galą (2) į priveržimo bloką iki galo.
- 3** užlenkite atjungimo svirtį (1).



Patikrinkite vielos galų pritvirtinimą priveržimo bloke: abu vielos galai turi būti užfiksuoti.

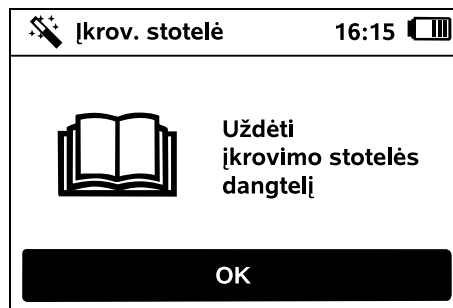
- Užlenkite skydą. (⇒ 9.2)



Uždarykite kabelių kanalo (1) dangtelį.

- Baigę dirbti paspauskite valdymo pulto OK mygtuką.

OK



Sumontuokite dangtį. (⇒ 9.2)

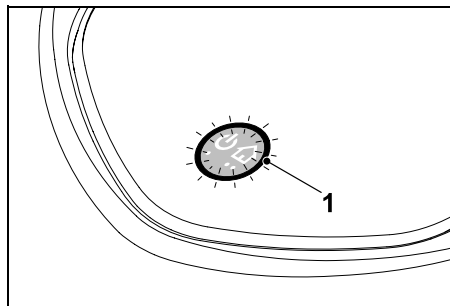
Tada paspauskite valdymo pulto mygtuką OK.

OK



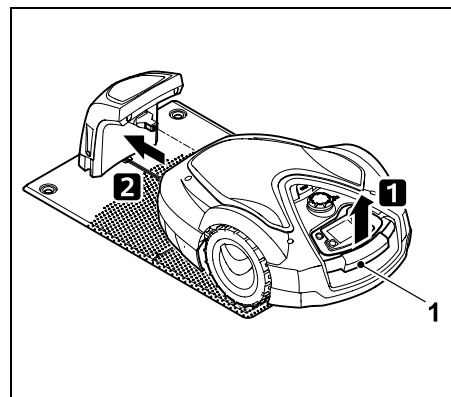
Maitinimo bloko kištuką prijunkite prie elektros tinklo ir paspauskite mygtuką OK.

OK



Kai ribojimo viela tinkamai įrengta ir įkrovimo stotelė prijungta prie srovės tiekimo tinklo, šviečia įkrovimo stotelės šviesos diodas (1).

i Atkreipkite dėmesį į skyriuje „Įkrovimo stotelės valdymo elementai“ pateiktą informaciją, ypač kai šviesos diodai šviečia ne taip, kaip aprašyta. (⇒ 13.1)



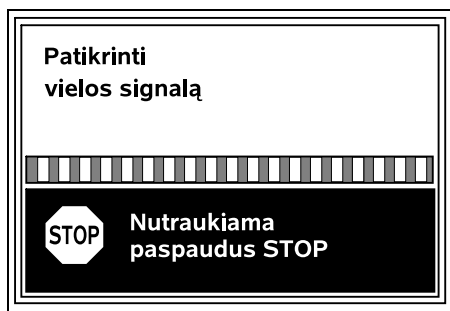
Vejos pjovimo robotą truputį kilstelėkite už pernešimo rankenos (1) ir nustatykite varančiuosius ratus. Įrenginį atremkite ant priekinių ratų ir įstumkite į įkrovimo stotelę.

Tada paspauskite valdymo pulto mygtuką OK.

OK

9.12 Vejos pjovimo roboto ir įkrovimo stotelės sujungimas

i Vejos pjovimo robotą galima pradėti eksploatuoti tik tada, kai tinkamai priimamas įkrovimo stotelės siunčiamas vielos signalas.
(⇒ 11.16)



Vielos signalo patikra gali trukti kelias minutes. Paspaudus įrenginio viršuje esantį raudoną mygtuką STOP sujungimas nutraukiamas ir perjungiamas ankstesnis pagalbinės įrengimo programos žingsnis.

Normalus signalas



Vielos signalas OK:

ekrane rodomas tekstas „Vielos signal. OK“. Vejos pjovimo robotas ir įkrovimo stotelė sujungti tinkamai.



Pirmąjį įrengimą tęskite spustelėję mygtuką OK.



i **RMI 632 C, RMI 632 PC:** sėkmingai prisijungus aktyvinamas en.taup. rež. „GPRS“. (⇒ 11.11)

Signalas su trikdžiais

Vejos pjovimo robotas negauna **vielos signalo**:
Ekrane rodomas tekstas „Nėra vielos signalo“.



Vejos pjovimo robotas gauna **sutrikusį vielos signalą**:
Ekrane rodomas tekstas „Vielos signalo tikrinimas“.



Vejos pjovimo robotas gauna **sukeistų polių vielos signalą**:
Ekrane rodomas tekstas „Sukeistos jungtys arba iMow už ribos“.



Galimos priežastys:

- laikini sutrikimai,
- vejos pjovimo robotas neprijungtas prie įkrovimo stotelės,
- jungiant ribojimo vielą sukeisti poliai,
- įkrovimo stotelė išsijungusi arba neprijungta prie srovės tiekimo tinklo
- nepakanka kištukinių jungčių,
- nepasiektas minimalus ribojimo vielos ilgis,
- privažiavimo prie įkrovimo stotelės srityje yra suvyniotas maitinimo laidas,

- ribojimo vielos galai per ilgi arba nesusukti vienas su kitu,
- nutrūkusi ribojimo viela,
- kiti signalai, pavyzdžiui, mobiliojo telefono arba kitos įkrovimo stotelės signalas,
- elektros įžeminimo laidai, gelžbetonis arba trikdantys metalai dirvoje po įkrovimo stotele,
- Viršytas maksimalus ribojimo vielos ilgis (⇒ 12.1)

Ką daryti?

- Pakartokite sujungimą be papildomų pagalbos priemonių.
- Prijunkite vejos pjovimo robotą prie įkrovimo stotelės (⇒ 15.7)
- Tinkamai sujunkite ribojimo vielos galus. (⇒ 9.11)
- Patikrinkite, ar įkrovimo stotelė įjungta į tinklą, išvyniokite prie stotelės esantį maitinimo laidą, jei jis yra susivijęs.
- Patikrinkite vielos galų fiksavimą priveržimo bloke, sutrumpinkite per ilgus vielos galus arba susukite juos vieną su kitu. (⇒ 9.11)
- Kai pjaunami plotai yra < 100 m² dydžio arba vielos ilgis yra < 175 m, įrenkite priedus **AKM 100** kartu su ribojimo viela. (⇒ 9.10)
- Patikrinkite įkrovimo stotelės šviesos diodų rodmenis (⇒ 13.1)
- Drahtbruch reparieren
Sutaisykite vielos trūkį.
- Išjunkite mobiliuosius telefonus ir netoli esančias įkrovimo stoteles.
- Perkelkite įkrovimo stotelę į kitą vietą arba pašalinkite trikčių šaltinius, esančius po įkrovimo stotele.

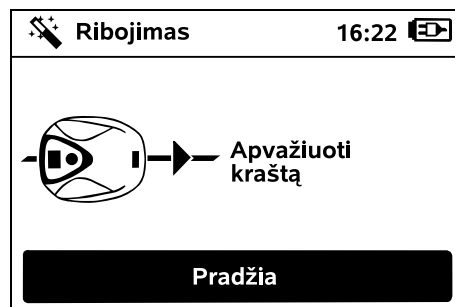
- Naudokite didesnio skersmens ribojimo vielą (specialus priedas).

Pasinaudoję atitinkama pagalbos priemone, paspauskite mygtuką OK ir vėl bus bandoma sujungti.

OK

i Jei vielos signalas gaunamas netinkamai ir nepadaeda anksčiau aprašytos priemonės, susisiekite su prekybos atstovu.

9.13 Įdiegimo tikrinimas



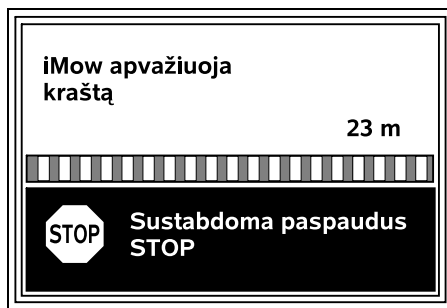
Paspaudus mygtuką OK robotas pradės važiuoti palei kraštą – pjovimo peilis nebus suaktyvintas.

OK

i Vejos pjovimo robotas po pirmo įrengimo eksploatuojamas privažiuoja pakaitomis abiem kryptimis pjaunamo ploto kraštą. Todėl kraštų apvažiavimas įrengiant pirmą kartą turėtų būti tikrinamas abiem kryptimis.

i **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Apvažiuojant kraštą nustatoma vejos pjovimo roboto **namų sritis**. (⇒ 14.5)

Jei vejos pjovimo robotas prieš apvažiuodamas kraštą negauna GPS signalo, ekrane rodomas tekstas „Laukite GPS signalo“. Jei negaunamas GPS signalas, praėjus kelioms minutėms vejos pjovimo robotas vis tiek pradeda važiuoti palei kraštą.



Robotui važiuojant palei kraštus, eikite paskui jį ir stebėkite, kad

- vejos pjovimo robotas pjaunamo ploto kraštu važiuotų, kaip suplanuota;
- atitiktų atstumas iki kliūčių ir pjaunamo ploto ribų;
- robotas tinkamai įvažiuotų į įkrovimo stotelę ir iš jos išvažiuotų.

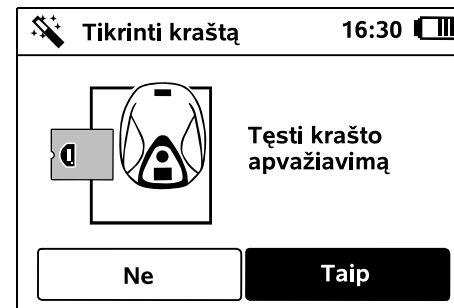
Ekrane rodomas nuvažiuotas atstumas – ši vertė metrais reikalinga pjaunamo ploto krašte nustatant **pradinius taškus**. (⇒ 11.15)

- Norimoje vietoje nuskaitykite rodomą vertę ir ją pasižymėkite. Po pirmo įrengimo rankiniu būdu nustatykite pradinį tašką.

Važiavimas palei kraštus gali būti nutrauktas automatiškai, atsitrenkus į kliūtis, važiuojant per daug stačiomis nuokalnėmis, arba neautomatiškai, paspaudus STOP mygtuką.

- Jei važiavimas palei kraštą buvo nutrauktas automatiškai, pakoreguokite ribojimo vielos padėtį ir pašalinkite kliūtis.
- Prieš tęsdami važiavimą palei kraštus, patikrinkite vejos pjovimo roboto padėtį. Įrenginys turi stovėti ant ribojimo vielos arba pjaunamame plote, priekiu nukreiptas į ribojimo vielą.

Tęsiama eiga nutraukus



Po nutraukimo važiavimą palei kraštus tęskite paspaudę **Taip**.

Paspaudus **Ne**, važiavimas palei kraštus nutraukiamas ir perjungiamas tolesnis pagalbinės įrengimo programos žingsnis.

i **Rekomenduojame:**
Nenutraukite važiavimo palei kraštą. Važiuojant pjaunamo ploto kraštais arba prijungus prie įkrovimo stotelės, nebus atpažintos galimos problemos.

Jei reikia, važiavimą palei kraštą galima iš naujo atlikti po pirmojo įrengimo. (⇒ 11.14)

Apsukęs pilną ratą aplink pjaunamą plotą, vejos pjovimo robotas prisijungia prie įkrovimo stotelės. Po to pradedamas antras važiavimas palei kraštą priešinga kryptimi.

Automatinis važiavimas palei kraštą užbaigimas

Kai prisijungia prie įkrovimo stotelės apvažiavęs visą antrą ratą, perjungiamas tolesnis pagalbinės įrengimo programos žingsnis.

9.14 Vejos pjovimo roboto programavimas

Pjaun. plotas

16:32

▲

500 m²

600 m²

700 m²

▼

OK

Įveskite vejos ploto dydį ir patvirtinkite mygtuku OK.

Prie pjaunamo ploto dydžio nereikia priskaičiuoti įvestų blokuojamų plotų arba pašalinių plotų.

Apskaičiuojamas
naujas pjovimo planas

STOP

Nutraukiama
paspaudus STOP

Apskaičiuojamas naujas pjovimo planas. Procesą galima nutraukti paspaudus įrenginio viršuje esantį raudoną mygtuką STOP.

Pjov. planas

Patvirtinti kiekvieną
dieną atskirai arba keisti
aktyvumo trukmę

OK

Mygtuku OK patvirtinkite nuorodą „Patvirtinti kiekvieną dieną atskirai arba keisti aktyvumo trukmę“.

001

Aktyvumo trukmė

16:34

P

A

T

K

Pn

Š

S

Aktyvumo tr. tvirtinimas

☒
08:00 - 12:00

☒
13:00 - 17:00

Nauja aktyvumo trukmė

Rodoma pirmadienio aktyvumo trukmė ir aktyvinamas meniu punktas **Aktyvumo tr. tvirtinimas**.

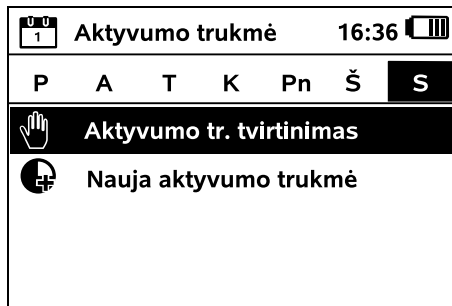
Paspaudus OK patvirtinamos visos aktyvumo trukmės ir parodomas kitas dienos planas.

Jei pjaunamas plotas yra mažesnis, nereikia pjauti kiekvieną savaitės dieną. Šiuo atveju nerodoma aktyvumo trukmė ir nepateikiamas meniu punktas „Trinti aktyvumo trukmes“. Dienas, kai nenurodyta aktyvumo trukmė, taip pat reikia patvirtinti mygtuku OK.

Rodomą **aktyvumo trukmę** galima keisti. Šiuo tikslu pageidaujama laiko intervalą parinkite kryžiuoko formos mygtuku ir atidarykite spustelėdami OK (⇒ 11.7).

Jei pageidaujate papildomos aktyvumo trukmės, pasirinkite meniu punktą **Nauja aktyvumo trukmė** ir atidarykite spustelėdami OK. Parinkties lange nustatykite naują pradžios ir pabaigos laiko aktyvumo trukmę ir patvirtinkite spustelėdami OK. Vienai dienai galima parinkti daugiausia tris aktyvumo trukmes.

Jei norite ištrinti visas rodomas aktyvumo trukmes, pasirinkite meniu punktą **Trinti aktyvumo trukmes** ir patvirtinkite paspausdami OK.



Patvirtinus sekmadienio aktyvumo trukmę rodomas pjovimo planas.

OK



Paspaudus OK, patvirtinamas rodomas pjovimo planas ir perjungiamas baigiamasis pagalbinės įrengimo programos žingsnis.

OK

Jei reikalingi pakeitimai, pasirinkite **Keisti** ir individualiai parinkite aktyvumo trukmę.



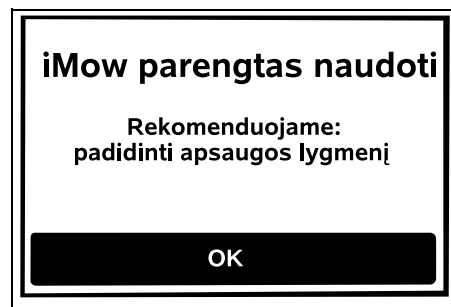
Įsijungus aktyvumo trukmei, pašaliniai asmenys negali būti arti pavojaus zonos. Aktyvumo trukmę reikia atitinkamai pritaikyti.

Atsižvelkite į komunalinių įstaigų nuostatus dėl vejos pjovimo robotų naudojimo bei į nuorodas skyriuje „Jūsų saugumui“ (⇒ 6.) ir, baigę pirmąjį įrengimą, nedelsdami pakeiskite aktyvumo trukmę arba menu „Pjovimo planas“. (⇒ 11.7) Kompetentingoje įstaigoje turėtumėte pasiteirauti, kada dieną ir naktį galite naudoti įrenginį.

9.15 Pirmojo įrengimo užbaigimas



Nuo pjaunamo ploto surinkite visus pašalinius daiktus (pvz., žaislus, įrankius).



Pirmąjį įrengimą užbaikite paspausdami mygtuką OK.

OK



Baigus pirmąjį įrengimą suaktyvintas apsaugos lygmuo „Nėra“.

Rekomenduojame:

Nustatykite žemą, vidutinį arba aukščiausią apsaugos lygmenį. Taip užtikrinsite, kad pašaliniai asmenys negalės reguliuoti ir vejos pjovimo robotą prijungti prie kitų įkrovimo stotelių. (⇒ 11.16)

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Papildomai aktyvinkite GPS apsaugą. (⇒ 5.10)

RMI 632 C, RMI 632 PC:



Kad būtų galima naudoti visas vejos pjovimo roboto funkcijas, **iMow programa** turi būti įdiegta ir paleista išmaniajame telefone arba planšetiniame kompiuteryje, kuriame yra internetinis ryšys ir GPS imtuvai. (⇒ 10.)

Uždarykite dialogo langą mygtuku OK.

OK

9.16 Pirmas pjovimas po pirmo įrengimo

Jei pirmojo įrengimo užbaigimo laikas sutampa su aktyvumo trukme, vejos pjovimo robotas nedelsdamas pradeda pjauti pjaunamą plotą.



Jei pirmojo įrengimo užbaigimo laikas nesutampa su aktyvumo trukme, pjovimo procesą pradėsite paspaudę mygtuką OK. Jei nenorite, kad vejos pjovimo robotas pjautų, paspauskite „Ne“.

OK

10. iMow programa

Modelis **RMI 632 C**, **RMI 632 PC** gali būti valdomas naudojant **iMow taikomąją programą**.

Programą visoms populiariausioms operacinėms sistemoms galima įsigyti atitinkamose programų parduotuvėse.

 Daugiau informacijos rasite internetiniame puslapyje web.imow.stihl.com/systems/.

 Skyriaus „Saugumas“ nurodymai pirmiausia taikomi visiems **iMow programos** naudotojams. (⇒ 6.)

Aktyvinimas:

kad būtų galima perduoti duomenis iš programos į vejos pjovimo robotą, įrenginį ir savininko el. pašto adresą turi suaktyvinti prekybos atstovas. El. pašto adresu nusiunčiama aktyvavimo nuoroda. Taikomoji **iMow programa** turi būti įdiegta išmaniajame telefone arba planšetiniame kompiuteryje, kuriame yra internetinis

ryšys ir GPS imtuvas. El. laiško gavėjas nustatomas kaip administratorius ir pagrindinis programos naudotojas, jis gali naudotis visomis funkcijomis.

 Išsaugokite el. pašto adresą ir slaptažodį, kad pakeitę išmanųjį telefoną ir planšetinį kompiuterį vėl galėtumėte įdiegti **iMow programą** (pvz., pametę mobiliojo ryšio įrenginį).

Duomenų perdavimas:

Į pirkimo kainą įeina duomenų perdavimas iš vejos pjovimo roboto į internetą (M2M techninė priežiūra).

Duomenų perdavimas nevyksta nenutrūkstamai, todėl gali užtrukti kelias minutes.

Duomenų perdavimas iš programos į internetą, atsižvelgiant į jūsų sutartį su mobiliojo ryšio operatoriumi arba interneto paslaugų teikėju, gali būti apmokestinamas, šias išlaidas padengiate patys.

 Jei nėra mobiliojo radijo ryšio ir programos, GPS apsauga yra tik be el. ir SMS pranešimų.

Pagrindinės programos funkcijos:

- pjovimo plano peržiūra ir redagavimas,
- pradėti pjauti
- įjungti ir išjungti automatiką
- vejos pjovimo roboto nusiuntimas į įkrovimo stotelę,
- datos ir paros laiko keitimas,



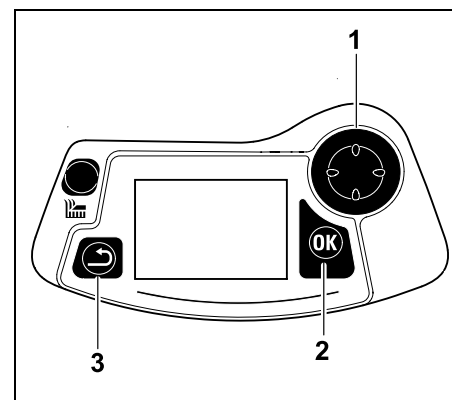
Dėl pjovimo plano pakeitimo, pjovimo proceso paleidimo, automatikos įjungimo ir išjungimo, vejos pjovimo roboto nusiuntimo namo ir datos bei paros laiko pakeitimo galimi veiksmai, kurių nesitiki kiti asmenys. Todėl visada informuokite tokius asmenis apie galimus vejos pjovimo roboto veiksmus.

- Įrenginio informacijos ir vejos pjovimo roboto vietos peržiūra

11. Meniu

11.1 Valdymo nurodymai

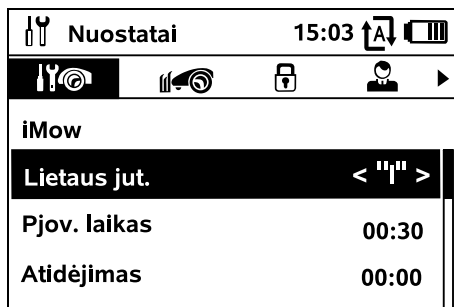
- Jei reikia, išimkite valdymo pultą. (⇒ 15.2)



Valdymo kryžmės mygtukas (1) naudojamas naršyti meniu, mygtuku OK (2) patvirtinami nuostatai ir atidaromi meniu. Mygtuku „Atgal“ (3) galima vėl išeiti iš meniu.



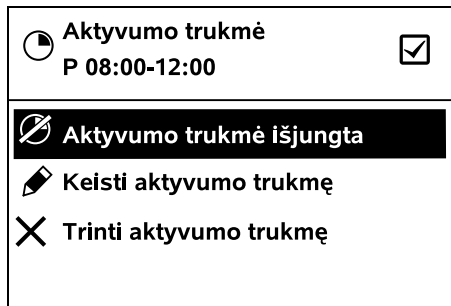
Pagrindinį meniu sudaro 4 pomeniu, kurie vaizduojami kaip ekrano mygtukai. Parinktas pomeniu vaizduojamas juoda spalva ir atidaromas mygtuku OK.



Antrajame meniu lygmenyje atitinkami pomeniu pateikiami skirtukuose. Skirtukai parenkami valdymo kryžmės mygtuką spaudžiant kairėn arba dešinėn, o pomeniu – valdymo kryžmės mygtuką spaudžiant žemyn arba aukštyn. Aktyvūs skirtukai ar meniu įrašai pažymėti juoda spalva.

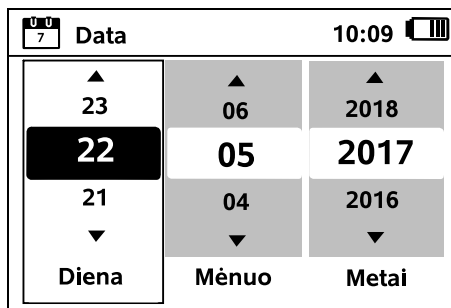
Dešiniajame ekrano krašte esanti slankijuostė nurodo, kad valdymo kryžmės mygtuką spaudžiant žemyn arba aukštyn galima pamatyti kitus įrašus.

Pomeniu atidaromi spustelėjus mygtuką OK.



Pomeniu pateikiamas parinkčių sąrašas. Aktyvūs sąrašo įrašai pažymėti juoda spalva. Paspaudus mygtuką OK atsidaro parinkties arba dialogo langas.

Parinkties langas



Nustatomas vertes galima keisti spaudžiant valdymo kryžmės mygtukus. Esamos vertės mygtuko fonas yra juodas. Visos vertės patvirtinamos paspaudus mygtuką OK.

Dialogo langas

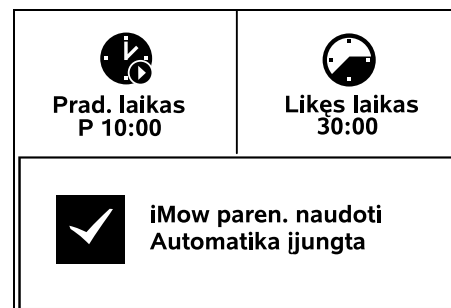


Jei reikia išsaugoti pakeitimus arba patvirtinti pranešimus, ekrane pasirodo dialogo langas. Aktyvus ekrano mygtukas pažymėtas juoda spalva.

Jei galima rinktis, atitinkamas ekrano mygtukas parenkamas valdymo kryžmės mygtuką spaudžiant kairėn arba dešinėn.

Mygtuku OK patvirtinama norima parinktis ir iškviečiamas aukštesnio lygmens meniu.

11.2 Būsenos rodmuo



Būsenos rodmuo rodomas, kai:

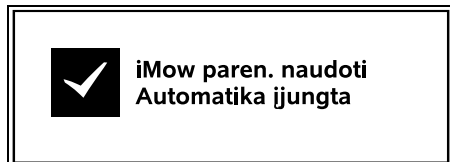
- vejos pjovimo roboto budėjimo režimas nutraukiamas paspaudus vieną iš mygtukų;

- pagrindiniame meniu paspaudžiamas mygtukas „Atgal“;
- įrenginys eksploatuojamas.



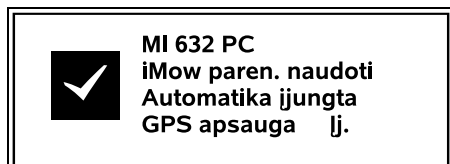
Viršutinėje rodmens srityje yra du konfigūruojami laukai, kuriuose gali būti pateikta įvairi informacija apie vejos pjovimo robotą ir pjovimo etapus. (⇒ 11.13)

Būsenos informacija be vykstančio veiksmo – RMI 632, RMI 632 P:



Pranešimo apačioje rodomas tekstas „iMow paren. naudoti“ kartu su nurodytu simboliu ir automatikos būseną. (⇒ 11.5)

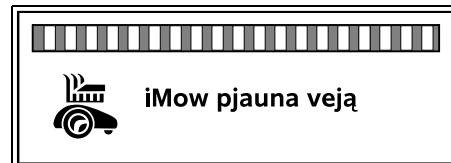
Būsenos informacija be vykstančio veiksmo – RMI 632 C, RMI 632 PC:



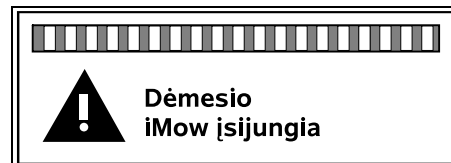
Pranešimo apačioje rodomas vejos pjovimo roboto pavadinimas (⇒ 10.), tekstas „Vejos robotas iMow parengtas naudoti“ kartu su

pavaizduotu simboliu, automatikos būseną (⇒ 11.5) ir informacija apie GPS apsaugą (⇒ 5.10).

Būsenos informacija vykstant veiksmams – visi modeliai:



Pjaunant **veją** ekrane rodomas tekstas „iMow pjauna veją“ ir atitinkamas simbolis. Teksto informacija ir simbolis atitinka aktyvų veiksmą.



Prieš pjovimą rodomas tekstas „Dėmesio iMow įsijungia“ ir įspėjamasis simbolis.

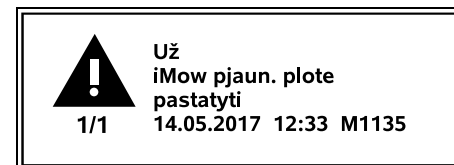
i Mirksintis ekrano apšvietimas ir garsinis signalas papildomai perspėja, kad ruošiamasi įjungti pjovimo variklį. Kai vejos pjovimo robotas pradeda judėti, tik po kelių sekundžių automatiškai įsijungia pjovimo peilis.

Kraštų apipjovimas: Kai vejos pjovimo robotas apipjauna pjaunamo ploto kraštą, rodomas tekstas „Pjaunamas kraštas“.

Važiuoti į įkrovimo stotelę: Kai vejos pjovimo robotas grįžta į įkrovimo stotelę, ekrane rodoma atitinkama priežastis (pvz., „Akumuliatorius išsikrovė“, „Nupjauta“).

Akumuliatoriaus įkrovimas: Įkraunant akumuliatorių rodomas tekstas „Akumuliatorius kraunamas“.

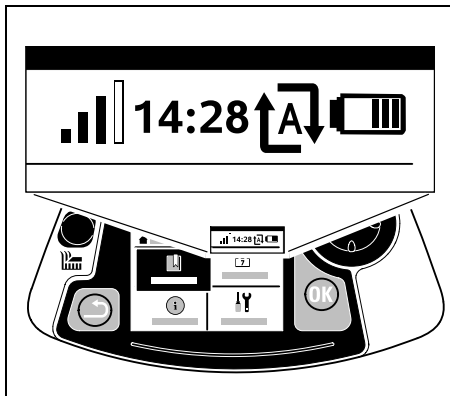
Pranešimas – visi modeliai:



Klaidos, sutrikimai ir rekomendacijos rodomos kartu su įspėjamuoju simboliu, data, paros laiku ir pranešimo kodu. Jei yra keli pranešimai, jie rodomi pakaitomis. (⇒ 24.)

i Jei vejos pjovimo robotas paruoštas eksploatuoti, pakaitomis rodomas pranešimas ir būsenos informacija.

11.3 Informacijos šritis



Dešiniajame viršutiniame ekrano kampe rodoma tokia informacija:

1. Akumuliatoriaus įkrovimo būklė arba įkrovimo veiksmas
2. Automatikos būseną
3. Paros laikas
4. Mob. radijo ryšio signalas (RMI 632 C, RMI 632 PC)

1. Įkrovimo būklė

Akumuliatoriaus simbolis rodo įkrovimo būklę.

Stulpelių nėra – akumuliatorius išsikrovė.

1–5 stulpeliai – akumuliatorius iš dalies įkrautas.

6 stulpeliai – akumuliatorius visiškai įkrautas.

Vykstant įkrovimo procesui, vietoj akumuliatoriaus simbolio rodomas **tinklo kištuko simbolis**.

2. Automatikos būseną

Kai automatika įjungta, rodomas **automatikos simbolis**.



3. Paros laikas

Esamas paros laikas rodomas 24 val. formatu.

4. Mob. radijo ryšio signalas:

Mobilijojo radijo ryšio (GPRS) **signalų stiprumas** rodomas 4 stulpeliais. Kuo daugiau stulpelių užpildyta, tuo geresnis ryšys.

Ryšio simbolis su mažąja raide „x“ nurodo, kad nėra ryšio su internetu.

Inicijuojant radijo ryšio modulį (tikrinant aparatinę įrangą ir programinę įrangą, pvz., įjungus vejos pjojimo robotą), rodomas klaustukas.



11.4 Pagrindinis meniu



Pagrindinis meniu rodomas, kai:

- būsenos rodmuo (⇒ 11.2) išjungiamas paspaudus OK mygtuką;
- aktyvinama komanda „Pagrind. meniu“;
- antrajame meniu lygmenyje paspaudžiamas mygtukas „Atgal“.

1. Komandos (⇒ 11.5)

Pagrindinis meniu
Blokuoti iMow
Įjungti ir išjungti automatiką



Važiuoti į įkrov. stotelę

Rankinis valdymas

Pradėti pjauti

Pradėti pjauti po tam tikro laiko

Praleisti kitą aktyvumo trukmę

Kraštų apipj.

2. Pjovimo planas (⇒ 11.6)

Savaitės grafiko rodymas, aktyvumo trukmės ir pjojimo trukmės redagavimas



3. Informacija (⇒ 11.9)

Pranešimai

Įvykiai

iMow būseną

Vejos būseną

Radijo ryšio modulio būseną (RMI 632 C, RMI 632 PC)



4. Nustatymai (⇒ 11.10)

iMow

Įrengimas

Saugumas

Techninė priežiūra

Pardav. šritis



11.5 Komandos



Pageidaujamą komandą pasirinkite valdymo kryžmės mygtuku ir vykdykite paspausdami OK.

1. Pagrindinis meniu

2. Blokuoti iMow
3. Įjungti / išjungti automatiką
4. Važiuoti į įkrov. stotelę
5. Rankinis valdymas
6. Pradėti pjauti
7. Pradėti pjauti po tam tikro laiko
8. Praleisti kitą aktyvumo trukmę
9. Kraštų apipj.

1. Pagrindinis meniu

Naudojant mygtuką OK grįžtama į pagrindinį meniu.



2. Blokuoti iMow

Aktyvinkite įrenginio blokuotę. Norėdami atblokuoti, paspauskite nurodytą mygtukų kombinaciją. (⇒ 5.2)



3. Įjungti / išjungti automatiką

Kai **automatika įjungta**, būsenos rodmenyje pasirodo tekstas „Automatika įjungta“, o šalia akumuliatoriaus simbolio meniu rodomas automatikos simbolis. Vejos pjovimo robotas pjaunamą plotą pjauna visiškai automatiškai.



Kai **automatika išjungta**, būsenos rodmenyje pasirodo tekstas „Automatika išjungta“, o pjovimo plane esančios aktyvumo trukmės yra neaktyvios (pilkos spalvos). Pjaunamas plotas nebus pjaunamas automatiškai. Pjovimo etapus galima įjungti komandomis „Pradėti pjauti“, „Pradėti pjauti po tam tikro laiko“.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Automatiką taip pat galima įjungti ir išjungti naudojant programą. Išjungus automatiką naudojant programą, vejos pjovimo robotas grįžta atgal į įkrovimo stotelę. (⇒ 10.)

4. Važiuoti į įkrovimo stotelę:

Vejos pjovimo robotas grįžta į įkrovimo stotelę ir įkrauna akumuliatorių. Kai automatika įjungta, atėjus kitai aktyvumo trukmei vejos pjovimo robotas pradeda pjauti pjaunamą plotą.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Naudojant programą taip pat galima nusiųsti vejos pjovimo robotą į įkrovimo stotelę. (⇒ 10.)

5. Rankinis valdymas:

Vejos pjovimas rankiniu būdu. Dėl saugumo pjovimo peilį galima įjungti tik tada, kai paspaudžiamas ir laikomas OK mygtukas, o tada paspaudžiamas pjovimo mygtukas. Vairuojama kryžiuoko formos mygtuku. (⇒ 15.6)



6. Pradėti pjauti:

Aktyvintas vejos pjovimo robotas automatiškai pradeda pjovimo etapą. Reikia nustatyti pjovimo etapo pabaigą. Jei yra **pašalinis plotas**, paspaudus mygtuką OK reikia nustatyti, ar pjauti pašaliniame, ar pagrindiniame plote. (⇒ 12.10) Standartinį pjovimo etapo trukmės nustatymą galima pakeisti įrenginio dalyje „Pjovimo laikas“. (⇒ 11.10)



Pagrindiniame meniu (⇒ 11.4), komandą „Pradėti pjauti“ galima aktyvinti ir **pjovimo mygtuku**. Jei yra įrengta išorinė įkrovimo stotelė su pereinamąja linija, prieš suaktyvindami komandą „Pradėti pjauti“ vejos pjovimo robotą pastatykite ant pjaunamo ploto.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Komandą „Pradėti pjauti“ galima suaktyvinti ir naudojant programą. (⇒ 10.)

7. Pradėti pjauti po tam tikro laiko

Aktyvintas vejos pjovimo robotas automatiškai pradeda pjovimo etapą po tam tikro laiko. Reikia nustatyti pjovimo etapo pradžios ir pabaigos laiką. Jei yra **pašalinis plotas**, paspaudus mygtuką OK reikia nustatyti, ar pjauti pašaliniame, ar pagrindiniame plote. (⇒ 12.10) Standartinius pjovimo etapo trukmės nustatymus arba atidėjimus galima pakeisti įrenginio nustatymuose „Pjovimo laikas“ ir „Atidėjimas“. (⇒ 11.10)



Jei įrengta išorinė įkrovimo stotelė su pereinamąja linija, prieš suaktyvindami komandą „Pradėti pjauti po tam tikro laiko“ vejos pjovimo robotą pastatykite ant pjaunamo ploto.

8. Praleisti kitą aktyvumo trukmę:

Šią komandą galima naudoti, jei vejos pjovimo robotas neturi veikti, kai pasiekiamas tolesnė aktyvumo trukmė (pvz., sode vykstant vakarėliui). Patvirtinus nebus pjaunama pasiekus tolesnę aktyvumo trukmę. Taip išsaugota aktyvumo trukmė pjovimo plane pažymėta pilka spalva. Meniu „Aktyvumo trukmė“ šią



Pasirinkus **Keisti aktyvumo trukmę**, galima pakeisti laikotarpį.

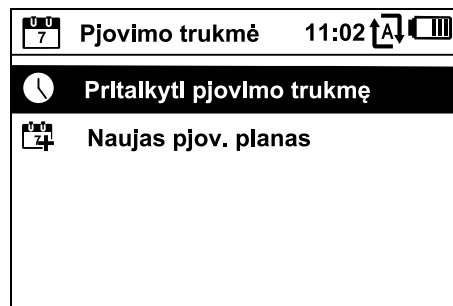


Jei pasirinktos aktyvumo trukmės nebereikia, pasirinkite meniu punktą **Trinti aktyvumo trukmę**.



Jei nepakanka laiko reikiamiems vejos pjovimo roboto naudojimo ir įkrovimo etapams, reikia pailginti arba papildyti aktyvumo trukmės ir sutrumpinti pjovimo trukmę. Parodomas atitinkamas ekrano pranešimas.

11.8 Pjovimo trukmė



Savaitinį pjovimo laiką galima nustatyti meniu **Pritaikyti pjovimo trukmę**. Nustatyta reikšmė pritaikyta pagal pjaunamo ploto dydį. (⇒ 9.14)

Atkreipkite dėmesį į skyriuje „Užprogramuotų duomenų pritaikymas“ pateiktus nurodymus. (⇒ 15.3)



RMI 632 C, RMI 632 PC:

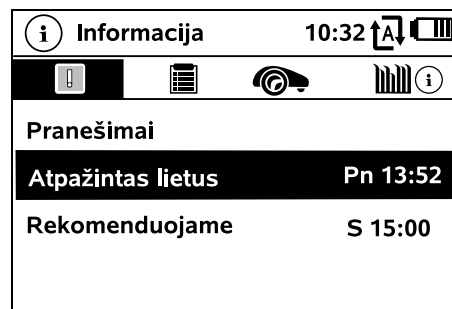
Pjovimo trukmę taip pat galima nustatyti naudojant programą. (⇒ 10.)

Komanda **Naujas pjov. planas** ištrina visas išsaugotas aktyvumo trukmes. Perjungiamas pagalbinės įrengimo programos žingsnis „Vejos pjovimo roboto programavimas“. (⇒ 9.8)



Jei naujų duomenų programavimas baigiamas prasidėjus aktyvumo trukmei, vejos pjovimo robotas automatiškai pradeda pjovimo etapą, kai patvirtinami atskiri dienų grafikai.

11.9 Informacija



1. Pranešimai:

Visų aktyvių klaidų, sutrikimų ir rekomendacijų sąrašas; rodomi kartu su jų atsiradimo laiku.

Jei eksploatuojama sklandžiai, rodomas tekstas „Nėra pranešimų“.

Išsami informacija apie pranešimą rodoma spustelėjus mygtuką OK. (⇒ 24.)

2. Įvykiai:

Paskutinių vejos pjovimo roboto atliktų veiksmų sąrašas.

Išsami informacija apie įvykį (papildomas tekstas, laikas ir kodas) rodoma spustelėjus mygtuką OK.



Jei kai kurie veiksmai atliekami labai dažnai, daugiau informacijos suteiks prekybos atstovas. Pranešimuose įrašomos įprasto darbo režimo klaidos.

3. iMow būseną:

Informacija apie vejos pjovimo robotą



- Įkrovimo būklė
akumulatoriaus įkrova procentais
- Likęs laikas:
šią savaitę likusi pjovimo trukmė valandomis ir minutėmis
- Data ir laikas
- Pradžios laikas:
kito planuojamo pjovimo etapo pradžia
- Visų baigtų pjovimo etapų skaičius
- Pjovimo valandos:
visų baigtų pjovimo etapų trukmė valandomis
- Kelio ruožas:
visų nuvažiuotų atstumų suma metrais
- Serijos Nr.:
Vejos pjovimo roboto serijos numeris yra specifikacijų lentelėje, esančioje skyriuje po valdymo pultu.
- Akumulatorius:
akumulatoriaus serijos numeris
- Programinė įranga:
įdiegta įrenginių programinė įranga

4. Vejos būseną:

Informacija apie vejos plotą



- Pjaunamas plotas kvadratiniais metrais:
Vertė įvedama įrengiant pirmą kartą ir įrengiant iš naujo. (⇒ 9.7)

- Rato apvažiavimo laikas:
apvažiavimo aplink pjaunamą plotą
trukmė minutėmis ir sekundėmis
- 1–4 pradžios taškai:
atitinkamo pradžios taško atstumas
metrais iki įkrovimo stotelės, matuojant
pagal laikrodžio rodyklę. (⇒ 11.15)
- Apimtis:
pjaunamo ploto apimtis metrais
- Kraštų apipjovimas:
Kraštų apipjovimai per savaitę
(⇒ 11.14)

5. Radijo ryšio modulio būsena (RMI 632 C, RMI 632 PC):



Informacija apie radijo ryšio modulį

- Palydovai:
Pasiekiamų palydovų skaičius
- Padėtis:
dabartinė vejos pjovimo roboto padėtis;
esant pakankamam ryšiui su
palydovais
- GPRS:
radijo ryšio modulio signalo stiprumas;
kuo daugiau pliuso ženklų (maks.
„++++“) rodoma, tuo geresnis ryšys.
- Tinklas:
Tinklo žymėjimas, sudarytas iš šalies
kodo (MCC) ir operatoriaus kodo
(MNC)
- Mob. radijo ryšio Nr.:
Savininko mobiliojo telefono numeris;
įvedamas programoje. (⇒ 10.)
- IMEI:
Radijo ryšio modulio aparatinės įrangos
numeris
- IMSI:
Tarptautinio mobiliojo radijo ryšio
dalvyio žymėjimas

- PĮ:
Radijo ryšio modulio programinės
įrangos versija
- Serijos Nr.:
Radijo ryšio modulio serijos numeris

11.10 Nuostatai

Nuostatai		15:03	
iMow			
Lietaus jut.	< " " >		
Pjov. laikas	00:30		
Atidėjimas	00:00		

1. iMow
Įrenginio nuostatų pritaikymas
(⇒ 11.11)



2. Įrengimas
Įrengimo pritaikymas ir
išbandymas (⇒ 11.14)



3. Saugumas
Saugumo nuostatų pritaikymas
(⇒ 11.16)



4. Apžiūra
Techninė priežiūra ir apžiūra
(⇒ 11.17)



5. Pardav. sritis
Meniu apsaugotas **pardavėjo
kodu**. Prekybos atstovas,
naudodamas šį meniu, atlieka įvairius
techninės priežiūros ir apžiūros darbus.



11.11 Vejos pjovimo roboto iMow nustatymai

1. Lietaus jutiklis

Lietaus jutiklį galima nustatyti taip,
kad pradėjus lyti pjovimas būtų
nutrauktas arba nebūtų pradėtas.



- Nustatykite lietaus jutiklį (⇒ 11.12).

2. Pjovimo laikas

Pjovimo etapo trukmės standartų
nustatymas suaktyvinus komandą
„Pradėti pjauti“. (⇒ 11.5)



3. Atidėjimas

Atidėjimo trukmės standartų
nustatymas suaktyvinus komandą
„Pradėti pjauti po tam tikro laiko“. (⇒ 11.5)



4. Būsenos rodmuo

Parenkama informacija, kuri turi būti
rodoma būsenos rodmenyje.
(⇒ 11.2)



- Būsenos rodmens nustatymas
(⇒ 11.13).

5. Paros laikas:

Esamo paros laiko nustatymas.
Nustatytas paros laikas turi atitikti
tikrąjį laiką, kad vejos pjovimo robotas
nepradėtų pjauti netinkamu laiku.



i RMI 632 C, RMI 632 PC:
Paros laiką taip pat galima nustatyti
naudojant programą. (⇒ 10.)

6. Data

Esamos datos nustatymas.
Nustatyta data turi atitikti tikrąją
kalendorinę datą, kad vejos pjovimo
robotas nepradėtų pjauti netinkamu laiku.



i RMI 632 C, RMI 632 PC:
Datą taip pat galima nustatyti
naudojant programą. (⇒ 10.)



7. Datos formatas

Norimo datos formato nustatymas.



8. Vėžių poslinkis

Vejos pjovimo robotas palei ribojimo vielą standartiškai juda 6 cm poslinkiu į vidų. Nustačius šią vertę užtikrinamas optimalus prijungimas prie įkrovimo stotelės. iMow Ruler taip pat sukonstruotas taip, kad vėžių poslinkis būtų 6 cm.



STIHL rekomenduoja nekeisti standartinio 6 cm nustatymo.

- Tik prireikus atidarykite parinkties langą spustelėdami OK ir nustatykite pageidaujama reikšmę (nuo 3 cm iki 9 cm).

9. Kalba

Norimos ekrano kalbos nustatymas. Standartiškai nustatoma kalba, kuri buvo pasirinkta įrengiant pirmą kartą.



10. Kontrastas

Jei reikia, galima nustatyti ekrano kontrastą.



11. En. taup. rež.

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

Esant **GPRS** (standartinis nustatymas) vejės pjovimo robotas visada sujungtas su internetu ir pasiekiamas naudojant programą. (⇒ 10.) Esant **ECO** siekiant sumažinti energijos suvartojimą rimtės atveju išjungiamas radijo ryšys, tada vejės pjovimo roboto negalima pasiekti naudojant programą. Programoje rodomi paskutiniai naudoti duomenys.



11.12 Lietaus jutiklio nustatymas

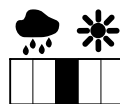
Norėdami nustatyti 5-pakopų jutiklį, valdymo kryžmės mygtuką spauskite kairėn arba dešinėn. Esama reikšmė meniu „Nuostatai“ pateikiama brūkšniniame grafike.



Pastumiant reguliatorių daroma įtaka

- lietaus jutiklio jautrumui,
- laikui, kiek vejės pjovimo robotas lauks, kol baigus lyti nudžius jutiklio paviršius.

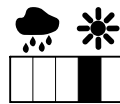
Nustačius **vidutinį jautrumą**, vejės pjovimo robotas parengiamas naudoti normaliomis lauko sąlygomis.



Stulpelį pastumkite į **kairę**, jei norite pjauti esant didelei drėgmei. Nustūmus stulpelį į kairę iki galo vejės pjovimo robotas nesustoja pjauti net ir esant labai didelei lauko drėgmei ir lietaus lašams krentant ant jutiklio.



Stulpelį pastumkite į **dešinę**, jei norite pjauti, kai drėgmė nedidelė. Pasirinkus paskutinį dešinėje esantį stulpelį, vejės pjovimo robotas veiks tik tuomet, kai bus visiškai sausa.



11.13 Būsenos rodmens nustatymas

Norėdami konfigūruoti būsenos rodmenį, kairįjį arba dešinįjį rodmenį pasirinkite valdymo kryžmės mygtuku ir patvirtinkite paspausdami OK.

Įkrovimo būklė

Rodomas akumuliatoriaus simbolis ir įkrovimo būklė procentais



Likęs laikas

Šiai savaitei likusi pjovimo trukmė valandomis ir minutėmis



Paros laikas ir data

Esama data ir esamas paros laikas



Pradžios laikas

Kito planuojamo pjovimo etapo pradžia. Aktyvumo būsenos rodytyje tekstas rodomas „aktyvus“.



Pjovimo etapai

Visų prieš tai atliktų pjovimo etapų skaičius



Pjovimo valandos

Visų nuvažiuotų kelio ruožų suma metrais



Kelio ruožas

Visų nuvažiuotų kelio ruožų suma metrais



GPRS signalas

(RMI 632 C, RMI 632 PC)

Mobiliojo radijo ryšio signalo stiprumas su tinklo žymėjimu. Mažoji raidė „x“ arba klaustukas nurodo, kad nėra vejės pjovimo roboto ryšio su internetu. (⇒ 11.3), (⇒ 11.9)



GPS signalas

(RMI 632 C, RMI 632 PC)

Vejės pjovimo roboto GPS koordinatės. (⇒ 11.9)



11.14 Įrengimas

1. Koridorius:

Ijungti ir išjungti grįžimą su poslinkiu. Įjungus koridorių, vejės pjovimo robotas juda palei ribojimo vielą prie išorinės įkrovimo stotelės.

Galite **rinktis** tris variantus:

– standartinė nuostata
Vejos pjovimo robotas juda prie ribojimo vielos.

Siaurai – 40 cm

Vejos pjovimo robotas juda pakaitomis prie ribojimo vielos arba išlaikydamas 40 cm atstumą.

Plačiai – 40 - 80 cm

Atstumas iki ribojimo vielos šio koridoriaus ribose kiekvieną kartą grįžtant parenkamas atsitiktinai.



Kad įrenginys grįžtų į išorinę įkrovimo stotelę bei pereinamose linijose ir siaurose vietose, grįžimui su poslinkiu turi būti įrengti **orientyriausieji kabeliai**. (⇒ 12.12)

Grįžimui su poslinkiu atkreipkite dėmesį į mažiausią 2 m atstumą tarp vielų.

2 ASM (apsaugos nuo užstrigimo manevras):

Kai vejos pjovimo robotas užstringa, įsijungusi ASM funkcija paleidžia atsarginę programą.

Ij. – ASM galite įjungti, kai norite išvengti užstrigimo.

Išj. – standartinė nuostata. ASM reikėtų išjungti,

- jei pjaunamame plote yra didesnių lygių plotų (pvz., asfaltuotų [važiavimų]),
- jei vejos pjovimo robotas pjaudamas veją dažnai netikėtai pasisuka 90° kampu,
- jei vejos pjovimo robotas pjaudamas veją sustoja neužstrigęs ir pateikiamas pranešimas 1131.

3. Įrengimas iš naujo

Vėl paleidžiama pagalbinė įrengimo programa, esamas pjovimo planas bus ištrintas. (⇒ 9.7)



4. Prad. taškai

Vejos pjovimo robotas pjovimo etapus pradeda iš įkrovimo stotelės (standartinis nustatymas) arba iš pradžios taško.

Reikia apibrėžti pradžios taškus:

- jei kai kurios ploto dalys nupjaunamos netinkamai ir į jas važiuojama tiksliai.
- jei tam tikrus plotus galima pasiekti tik vienu keliu. Šiose ploto dalyse reikia nurodyti mažiausiai vieną pradžios tašką.

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Pradžios taškams galima priskirti **spindulį**. Tada vejos pjovimo robotas, pradėjęs pjauti atitinkamame pradžios taške, visada pirmiausia pjauna aplink pradžios tašką esantį plotą. Tik nupjovus šią ploto dalį pradėdamas pjauti likęs pjaunamas plotas.

- Prad. taško nustatymas (⇒ 11.15).

5. Tikrinti kraštą:

Kraštų apvažiavimo, kai robotui važiuojant bus patikrinta, ar viela nutiesta tinkamai, paleidimas. Išskiriamas tolesnis pagalbinės įrengimo programos žingsnis „Įrengimo tikrinimas“. (⇒ 9.13)



Norint patikrinti, ar viela nutiesta tinkamai aplink blokuojamą plotą, reikia nustatyti vejos pjovimo robotą pjovimo plote priekine puse blokuojamo ploto kryptimi ir pradėti kraštų apvažiavimą.

Robotui važiuojant palei kraštus, nustatoma vejos pjovimo roboto namų sritis. Išsaugota namų sritis prireikus praplečiama. (⇒ 14.5)



6. Kraštų apipjov.:

Nustatykite kraštų apipjovimo dažnį.

Niekada – kraštas niekada nepjaunamas.

Vieną kartą – standartinė nuostata, kraštas pjaunamas vieną kartą per savaitę.

Du kartus – kraštas pjaunamas du kartus per savaitę.

7. Pašal. plotas:

pašal. plotų prijungimas.

Neaktyvus – standartinis nuostatas

Aktyvus – nustatymas, kai reikia nupjauti pašalinius plotus. Pjovimo plotą (pagrindinį / pašalinį plotą) reikia pasirinkti, kai naudojamos komandos „Pradėti pjauti“, „Pradėti pjauti po tam tikro laiko“. (⇒ 12.10)



11.15 Pradžios taškų nustatymas

Norėdami nustatyti:

- užprogramuokite pradinius taškus arba
- pasirinkite pageidaujamą pradinį tašką ir nustatykite patys.

Programuojant pradinius taškus

Nuspaudus mygtuką OK, vejos pjovimo robotas pradeda judėti palei ribojimo vielą ir programuojasi. Jei jis neįkrautas, pirmiausia važiuoja į įkrovimo stotelę. Visi pradiniai taškai ištrinami.



RMI 632 C, RMI 632 PC

Važiavimo programuojant metu nustatoma vejos pjovimo roboto namų sritis. Išsaugota namų sritis prireikus praplečiama. (⇒ 14.5)

Vejos pjovimo robotui judant, paspaudus mygtuką OK, galima nustatyti daugiausia 4 pradinius taškus.

Programavimo proceso nutraukimas

Rankiniu būdu – paspaudus mygtuką STOP.
Automatiškai – dėl kliūčių pjaunamo ploto krašte.

- Jei programavimas važiuojant buvo nutrauktas automatiškai, pakoreguokite ribojimo vielos padėtį ir pašalinkite kliūtis.
- Prieš tęsdami programuojamąjį važiavimą, patikrinkite vejos pjovimo roboto padėtį. Įrenginys turi stovėti ant ribojimo vielos arba pjaunamame plote, priekiu nukreiptas į ribojimo vielą.

Programavimo proceso užbaigimas

Rankiniu būdu – nutraukus.
Automatiškai – įvažiavus į įkrovimo stotelę. Nauji pradiniai taškai išsaugomi patvirtinus mygtuku OK.

Pradinio taško naudojimo dažnumas

Pradinio taško naudojimo dažnumas apibrėžia, kaip dažnai pjovimo etapas bus pradedamas iš vieno pradinio taško. Standartinis nustatymas yra nuo 2 iš 10 pjovimo etapų (2/10) iš kiekvieno pradinio taško.

- Jei reikia, užprogramavus galima pakeisti pradinio taško naudojimo dažnumą.
- Jei programavimo procesą baigėte anksčiau, pasirinkite vejos pjovimo roboto grąžinimo į įkrovimo stotelę komandą. (⇒ 11.5)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC**
Aplink kiekvieną pradinį tašką galima užprogramuoti **spindulį** nuo 3 m iki 30 m. Standartiškai išsaugotiems pradiniams taškams nepriskirtas joks spindulys.



Pradiniai taškai, kuriems priskirtas spindulys

Jei vejos pjovimas pradedamas atitinkamuose pradinuose taškuose, vejos pjovimo robotas visada pirmiausia pjauna aplink pradžios tašką esantį plotą. Ir tik tada ima pjauti likusį pjovimo plotą.

1–4 pradinų taškų nustatymas ranka

Nustatykite pradinį tašką nuotoliu nuo įkrovimo stotelės ir apibrėžkite pradinį taškų naudojimo dažnumą.

Nuotolis atitinka atstumą metrais, nuvažiuotą nuo įkrovimo stotelės iki pradinio taško važiuojant pagal laikrodžio rodyklę.

Pradinio taško naudojimo dažnumas

gali būti pasirinktas nuo 0 iš 10 (0/10) iki 10 iš 10 pjovimo etapų (10/10).

RMI 632 C, RMI 632 PC

Aplink pradinį tašką galima nustatyti **spindulį** nuo 3 m iki 30 m.



Įkrovimo stotelė apibrėžta

kaip **0 pradinis taškas** ir dažniausiai pjovimo etapai pradedami nuo jos. Pradinio taško naudojimo dažnumas atitinka apskaičiuotą likusią 10 iš 10 išvažiavimų reikšmę.



11.16 Saugumas

1. Įrenginio blokuotė
2. Lygis
3. GPS apsauga (RMI 632 C, RMI 632 PC)
4. PIN kodo keitimas
5. Pradžios signalas
6. Įspėjamieji signalai

7. Meniu signalai
8. Sustabdymo tarpas
9. Mygtukų blokuotė
10. iMow ir įkrovimo stotelės sujungimas

1. Įrenginio blokuotė:

Įrenginio blokuotė aktyvinama spustelėjus OK. Pradėti eksploatuoti vejos pjovimo roboto nebegalima. Prieš atlikdami visus techninės priežiūros ir valymo darbus, prieš gabendami ir tikrindami, užblokuokite vejos pjovimo robotą. (⇒ 5.2)



- Norėdami pašalinti įrenginio blokažimą, spauskite parodytą mygtukų kombinaciją (pjovimo mygtukas ir mygtukas OK).



2 Lygis:

Galima nustatyti vieną iš 4 apsaugos lygmenų ir, atsižvelgiant į lygmenį, suaktyvinamos tam tikros blokuotės ir apsauginiai įtaisai.



- **Nėra:**
vejos pjovimo robotas neapsaugotas.
- **Žemas:**
aktyvinta apsauga nuo vagystės; norint sujungti vejos pjovimo robotą ir įkrovimo stotelę bei grąžinti įrenginio gamyklines nuostatas reikia įvesti PIN kodą.
- **Vidutinis:**
kaip „Žemas“, papildomai aktyvinta laiko blokuotė.
- **Aukštas:**
kaip ir nustačius lygmenį „Vidutinis“, nuostatas galima keisti tik įvedus PIN kodą.



Rekomenduojame:

Nustatykite žemą, vidutinį arba aukščiausią apsaugos lygmenį.

- Parinkite pageidaujamą lygmenį ir patvirtinkite spustelėdami OK, prireikus įveskite 4 simbolių PIN kodą.

Apsauga nuo vagystės:

Jei veļapjovė už rankenos pakelta ilgiau nei 10 sekundžių arba paverčiama, parodoma PIN užklausa. Jei PIN kodas neįvedamas per 1 minutę, pasigirsta pavojaus signalas ir išjungiamas automatika.

Prijungimo blokuotė:

PIN kodo užklausa prieš prijungiant veļos pjovimo robotą ir įkrovimo stotelę.

Atkūrimo blokuotė:

PIN kodo užklausa prieš atkuriant įrenginio gamyklinius nuostatus.

Laiko blokuotė:

PIN kodo užklausa dėl nuostatų keitimo, jei ilgiau nei 1 mėnesį nebuvo įvestas PIN kodas.

Apsauga nuo reguliavimo:

PIN kodo užklausa, jei buvo pakeisti nuostatai.

3. GPS apsauga

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

Padėties stebėjimo įjungimas ir išjungimas. (⇒ 5.10)



Rekomenduojame:

Visada įjunkite GPS apsaugą. Prieš įjungdami įveskite savininko **mobiliojo telefono numerį** programoje (⇒ 10.) ir nustatykite veļos pjovimo roboto apsaugos lygmenį į „žemas“, „vidutinis“ arba „aukštas“.

4. PIN kodo keitimas:

Jei reikia, pakeiskite 4 simbolių PIN kodą.



Meniu „Keisti PIN kodą“ rodomas tik nustačius „žemą“, „aukštą“ arba „vidutinį“ apsaugos lygmenį.

- Pirmiausia įveskite senąjį PIN kodą ir patvirtinkite mygtuku OK.
- Įveskite naująjį 4 simbolių PIN kodą ir patvirtinkite mygtuku OK.



Rekomenduojame:

Užsirašykite pakeistą PIN kodą.

Jei 5 kartus įvedamas neteisingas PIN kodas, reikia įvesti 4 simbolių **pagrindinį kodą**, be to, išjungiamas automatika.

Kad prekybos atstovas galėtų sudaryti pagrindinį kodą, jam reikia perduoti 9 simbolių serijos numerį ir 4 simbolių datą, rodomą parinktės lange.

5. Pradžios signalas:

Prieš įsijungiant pjovimo peiliui girdimo garso signalo įjungimas ir išjungimas.



6. Įspėjamieji signalai:

Veļos pjovimo robotui atsitrengus į kliūtį girdimo garso signalo įjungimas ir išjungimas.



7. Meniu signalai:

Atidarius meniu arba parinktį patvirtinus mygtuku OK girdimo spragsėjimo įjungimas ir išjungimas.



8. Sustabdymo tarpas

Įrenginio įjungimas ir išjungimas, kuris neleidžia įsijungti pjovimo peiliui, jei su įrenginiu žaidžiama.

Veikimo principas:

Jei impulsinis jutiklis per trumpą laiką suveikia kelis kartus iš eilės (pvz., vaikui žaidžiant su robotu), pjovimo peilis išjungiamas, veļos pjovimo robotas sustabdomas ir rodomas pranešimas. Jei impulsinis jutiklis daugiau nesuveikia, praėjus kelioms sekundėms veļos pjovimo robotas pradeda automatinį pjovimo režimą.

9. Mygtukų blokuotė:

Jei įjungtas mygtukų blokavimas, valdymo pulto mygtukais galima valdyti tik tada, kai pirmą paspaudžiamas ir laikomas mygtukas **Atgal**, o vėliau paspaudžiamas kryžiuo formos mygtukas **Į priekį**. Mygtukų blokuotė būna aktyvi 2 minutes nuo paskutinio mygtukų paspaudimo.

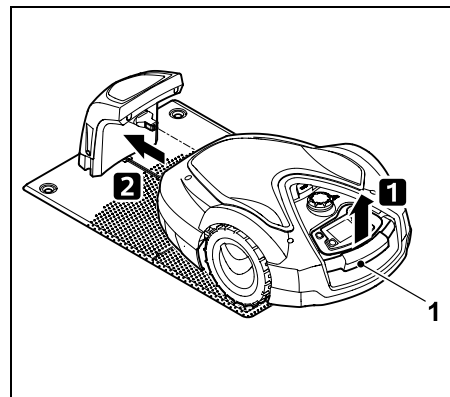


10. iMow ir įkrovimo stotelės sujungimas:



Pirmą kartą paleidus, veļos pjovimo robotas veiks tik naudojant komplekte esančią įkrovimo stotelę. Pakeitus įkrovimo stotelę, veļos pjovimo roboto elektroninės konstrukcinės dalis arba veļos pjovimo robotą pradedant eksploatuoti ant kito pjaunamo ploto, naudojant kitą įkrovimo stotelę, reikia sujungti veļos pjovimo robotą ir įkrovimo stotelę.

- Įrenkite įkrovimo stotelę ir prijunkite ribojimo vielą. (⇒ 9.9), (⇒ 9.11)



Veļos pjovimo robotą truputį kilstelėkite už pernešimo rankenos (1) ir nustatykite varančiuosius ratus. Įrenginį atremkite ant priekinių ratų ir įstumkite į įkrovimo stotelę.

- Paspaudę mygtuką OK, įveskite PIN kodą, tada vejos pjovimo robotas ieškos laido signalo ir jį automatiškai išsaugos. Šis procesas truks keletą minučių. (⇒ 9.12)

 Nustačius apsaugos lygmenį „Nėra“, PIN kodo įvesti nereikia.

11.17 Techninė priežiūra

1. Peilių keitimas:

Įmontavę naują pjovimo peilį patvirtinkite mygtuku OK.

 Jei peilis naudojamas ilgiau nei 200 valandų, parodomas pranešimas „Pakeisti pjovimo peilį“. (⇒ 16.4)

2. Laido trūkio paieška:

Jei greitai mirksi įkrovimo stotelės raudonas šviesos diodas, vadinasi, nutrūko ribojimo viela. (⇒ 13.1)

- Laido trūkio paieška (⇒ 16.7)

3. Nuostatų atkūrimas:

Paspaudus OK grąžinami vejos pjovimo roboto gamykliniai nuostatai, iš naujo paleidžiama pagalbinė įrengimo programa. (⇒ 9.7)

- Paspaudę mygtuką OK įveskite PIN kodą.

 Nustačius apsaugos lygmenį „Nėra“, PIN kodo įvesti nereikia.

12. Ribojimo viela

 **Prieš tiesdami ribojimo viela, o svarbiausia – prieš pirmąjį įrengimą, perskaitykite visą skyrį ir suplanuokite, kaip tiesite viela.**



Įrengdami pirmą kartą, naudokitės pagalbine įrengimo programa. (⇒ 9.7)

Jei prireiks pagalbos, STIHL prekybos atstovas jums mielai padės paruošti pjaunamą plotą ir įrengti ribojimo viela.

Prieš galutinai užfiksudami ribojimo viela, patikrinkite įrengimą. (⇒ 9.13) Paprastai nutiesto vielos parametrus būtina pritaikyti pereinamose linijose, siaurose vietose ar blokuojamuose plotuose.

Gali pasitaikyti nuokrypių:

- jei išnaudojamos vejos pjovimo roboto techninės galimybės, pvz., dėl labai ilgų pereinamųjų linijų ar nutiesus netoli metalinių daiktų arba per metalinius objektus, esančius po vejos plotu (pvz., vandens ir elektros linijos),
- jei pjaunamo ploto konstrukcija bus specialiai pakeista, norint naudoti vejos pjovimo robotą.

 Šioje naudojimo instrukcijoje nurodytas vielos atstumas pritaikytas ribojimo vielai, nutiestai ant vejos paviršiaus.

Ribojimo viela galima įkasti į iki 10 cm gylį (pvz., naudojant tiesimo mašiną).

Užkasus viela po žeme dažnai paveikiamas signalo priėmimas, ypač, jei virš ribojimo vielos paklojamos plytelės arba grindinio trinkelės. Tokiu atveju vejos pjovimo robotas išvažiuoja toliau į išorę palei ribojimo viela, o dėl to reikia daugiau vietos pereinamosiose linijose, siaurose vietose ir apvažiuojant kraštus. Jei reikia, viela tieskite atsižvelgdami į tai.

12.1 Ribojimo vielos tiesimo planavimas

 **Atkreipkite dėmesį į įrengimo pavyzdžius** naudojimo instrukcijos pabaigoje. (⇒ 27.)

Tiesdami ribojimo viela kartu įrenkite blokuojamus plotus, pereinamąsias linijas, pašalinius plotus, orientyrinius kabelius, palikite ilgus vielos galus, kad vėliau nereikėtų koreguoti.

- Nustatykite **įkrovimo stotelės naudojimo** vietą (⇒ 9.1).
- Pašalinkite pjaunamame plote esančias **kliūtis** arba numatykite blokuojamus plotus (⇒ 12.9).
- **Ribojimo viela:** visą pjaunamą plotą reikia aptverti išsistine ribojimo vielos kilpa. Maksimalus ilgis: **500 m**

i Kai pjaunami plotai yra $< 100 \text{ m}^2$ dydžio arba vielos ilgis yra $< 175 \text{ m}$, įrenkite priedus **AKM 100** kartu su ribojimo viela. (⇒ 9.10)

- **Pereinamosios linijos ir pašaliniai plotai:**

Jei norite pjauti nustatę automatiką, visas pjaunamo ploto sritis sujunkite **pereinamosiomis linijomis**. (⇒ 12.11)

Jei tam nepakanka vietos, reikia įrengti **pašalinius plotus**. (⇒ 12.10)

- Tiesdami ribojimo vielą atkreipkite dėmesį į **atstumą** (⇒ 12.5): iki kliūčių, ant kurių užvažiuoti galima (teritorijos pakopa mažesnė nei $\pm 1 \text{ cm}$, pvz., takai): **0 cm**; iki pereinamųjų linijų: **27 cm**; iki aukštų kliūčių (pvz., sienų, medžių): **33 cm**; mažiausias atstumas tarp vielų siaurose vietose: **54 cm**; iki vandens plotų ir galimų kritimo vietų (kraštai, pakopos): **100 cm**

- **Kampai:**

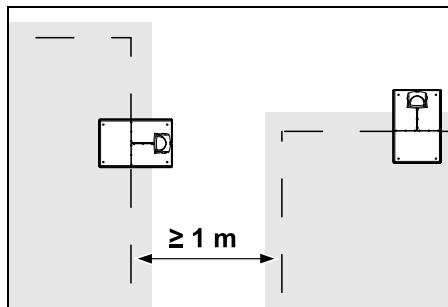
tiesdami bandykite išvengti smailių kampų (mažesnių nei 90°).

- **Orientyriniai kabeliai:**

jai aktyvinamas grįžimas su poslinkiu (koridorius), prie pereinamųjų linijų ar išorinės įkrovimo stotelės turi būti nutiesti orientyriniai kabeliai. (⇒ 12.12)

- **Vielos rezervai:**

norėdami ateityje lengvai keisti ribojimo vielos ilgį, keliose vietose įrenkite vielos rezervus. (⇒ 12.15)



Pjaunami plotai negali persidengti. Išlaikykite mažiausiai **≥ 1 m** atstumą tarp dviejų pjaunamų plotų ribojimo vielų.

i Suvyniota likusi ribojimo viela gali trukdyti, todėl ją reikia pašalinti.

12.2 Pjaunamo ploto brėžinio paruošimas



Ruošiant vejos pjovimo robotą ir įrengiant įkrovimo stotelę, rekomenduojama parengti pjaunamo ploto brėžinį. Šios naudojimo instrukcijos pradžioje tam skirtas vienas puslapis. Vėliau šį brėžinį reikia atnaujinti atsižvelgiant į atliktus pakeitimus.

Brėžinio turinys:

- **pjaunamo ploto kontūras** su svarbiausiomis kliūtimis, ribomis ir galimais blokuojamais plotais, kuriuose vejos pjovimo robotas negali dirbti; (⇒ 27.)
- **įkrovimo stotelės** (⇒ 9.9) padėtis;
- **ribojimo vielos** padėtis; po tam tikro laiko ribojimo viela apauga žole, todėl jos nebesimato. Svarbiausia pažymėti viela aptvertas kliūtis; (⇒ 9.10)

- **vielos jungčių** padėtis.

Po tam tikro laiko panaudotos ribojimo vielos nebesimato. Jos padėtį reikia pasižymėti, kad prireikus būtų galima pakeisti. (⇒ 12.16)

12.3 Ribojimo vielos tiesimas



Naudokite tik originalias fiksavimo vinius ir originalią ribojimo vielą. **Įrengimo rinkinius**, kuriuose yra reikiamos įrengimo medžiagos, galima įsigyti kaip priedus iš STIHL prekybos atstovo. (⇒ 18.)

Tiesimo kryptis pasirenkama pagal poreikį (pagal arba prieš laikrodžio rodyklę).

Fiksavimo vinių niekada netraukite paėmę už ribojimo vielos, visada naudokite tinkamą įrankį (pvz., kombinuotąsias reples).

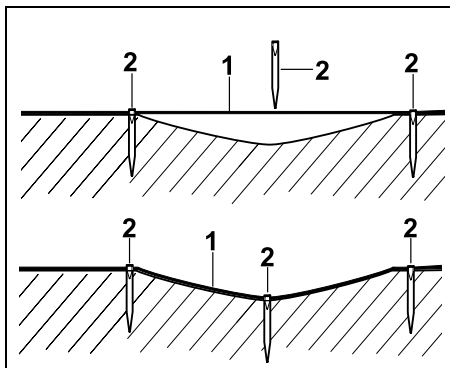
Ribojimo vielą tieskite pagal brėžinį. (⇒ 12.2)

- Įdiegti įkrovimo stotelę. (⇒ 9.9)
- Ribojimo vielą nuo įkrovimo stotelės nutieskite aplink pjaunamą plotą ir aplink galimai esamas kliūtis (⇒ 12.9), tada pritvirtinkite prie dirvos fiksavimo vinimis. Atstumą patikrinkite naudodami iMow Ruler. (⇒ 12.5) Atkreipkite dėmesį į skyriuje „Pirmasis įrengimas“ pateiktus nurodymus. (⇒ 9.10)
- Prijunkite ribojimo vielą. (⇒ 12.4)



Nuoroda:

neįtempkite per stipriai ribojimo vielos, kad laidas nenutrūktų. Jei tiesiate naudodami vielos tiesimo mašiną, stebėkite, kad ribojimo viela nuo ritės vyniotųsi laisvai.

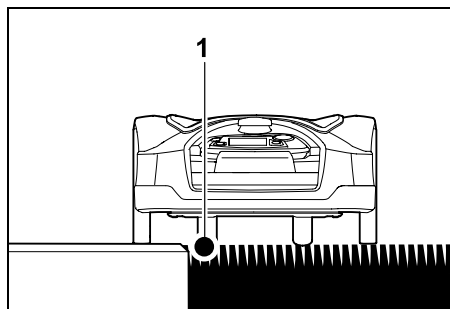


Ribojimo vielą (1) tieskite ant žemės ir jei yra nelygumų, papildomai pritvirtinkite fiksavimo vinimis (2). Taip nupjausite vielos pjovimo peiliu.

12.4 Ribojimo vielos prijungimas

- Ištraukite tinklo kištuką ir po to nuimkite įkrovimo stotelės dangtelį. 
- Ribojimo vielą įstatykite į pagrindo plokštės kabelio tvirtinimo detales ir įverkite per lizdą, nuvalykite galus ir prijunkite prie įkrovimo stotelės. Atkreipkite dėmesį į skyriuje „Pirmasis įrengimas“ pateiktus nurodymus. (⇒ 9.11)
- Sumontuokite įkrovimo stotelės dangtelį ir po to prijunkite tinklo kištuką. 
- Patikrinkite laido signalą. (⇒ 9.12)
- Patikrinkite, kaip prijungta. (⇒ 15.7) Jei reikia, pakoreguokite ribojimo vielos padėtį įkrovimo stotelėje.

12.5 Atstumas tarp vielų – iMow Ruler naudojimas

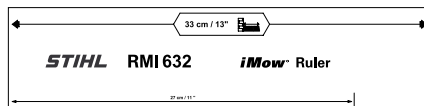


Palei kliūtis, ant kurių galima užvažiuoti, pavyzdžiui, terasos ir keliai, ribojimo vielą (1) galima nutiesti **nepaliekant atstumo** apvažiuoti. Tuomet vejos pjovimo robotas užpakaliniu ratu išvažiuoja už pjauamo ploto. Didžiausia teritorijos pakopa iki nupjautos vejos: **+/- 1 cm**

 Pjaudami vejos kraštą užtikrinkite, kad nebūtų pažeista ribojimo viela. Jei reikia, palikite nedidelį atstumą (2 - 3 cm) nuo ribojimo vielos iki vejos krašto.

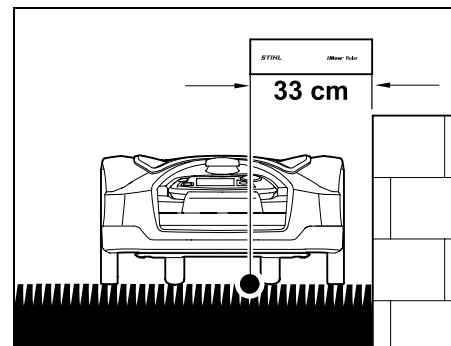
Atstumo tarp vielų matavimas naudojant iMow Ruler:

Atstumui matuoti reikia naudoti iMow Ruler, kad būtų galima ribojimo vielą nutiesti tinkamu atstumu iki vejos ploto krašto ir iki kliūčių.



Aukšta kliūtis:

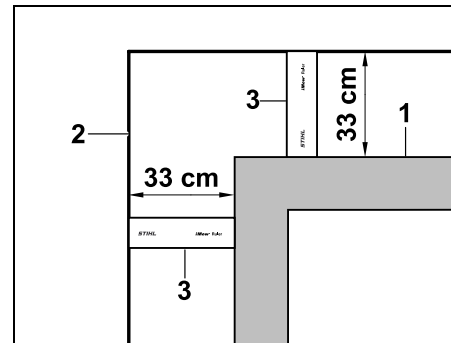
atstumas nuo aukštos kliūtis iki ribojimo vielos.



Vejos pjovimo robotas turi judėti tik pjaujamu plotu ir negali liesti kliūtis.

Palikus didesnę atstumą 33 cm, vejos pjovimo robotas neatsitrenkdamas kampe palei ribojimo vielą apvažiuoja aukštą kliūtį.

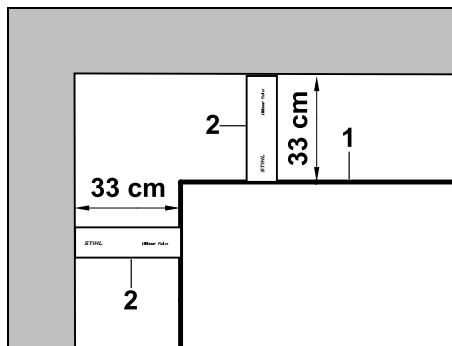
Ribojimo vielos tiesimas aplink aukštas kliūtis:



Tiesiant aplink aukštą kliūtis (1), pavyzdžiui, mūro sienų kampus ar aukštus lysvių aptvarus, kampuose reikia palikti didesnę atstumą iki vielos, kad vejos pjovimo robotas nesiektų kliūtis. Ribojimo

vielą (2) nutieskite naudodami iMow Ruler (3), kaip parodyta paveikslėlyje.

Atstumas tarp vielų: 33 cm

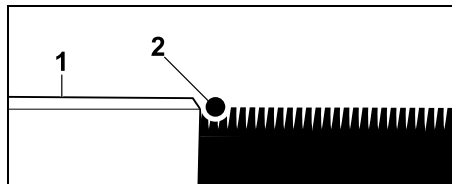


Tiesdami ribojimo vielą (1) vidiniame kampe prie aukštos kliūtis, atstumą tarp vielų išmatuokite naudodami iMow Ruler (2).

Atstumas tarp vielų: 33 cm

Kliūčių aukščio matavimas:

Vejos pjovimo robotas gali pervažiuoti besiribojančius plotus, kaip keliai, jei teritorijos pakopa yra žemesnė nei **+/- 1 cm**.

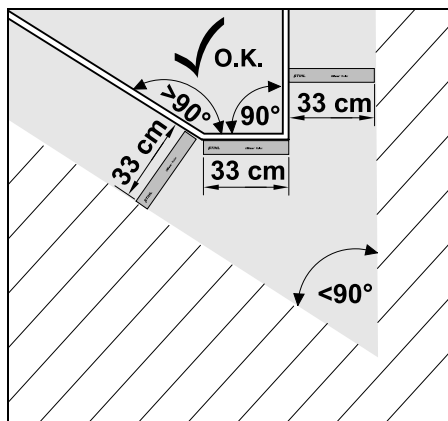


Didžiausias aukščio skirtumas iki apvažiuojamos kliūtis (1) yra mažesnis nei +/- 1 cm: Ribojimo vielą (2) tieskite nepalikdami atstumo iki kliūtis.

i Jei reikia, nustatykite **tokį pjovimo aukštį**, kad vejos pjovimo robotas su pjovimo įranga neatsimuštų į kliūtis.

Jei nustatomas mažiausias pjovimo aukštis, vejos pjovimo robotas galės pervažiuoti tik žemesnio, nei nurodyta, lygio teritorijas.

12.6 Smailūs kampai



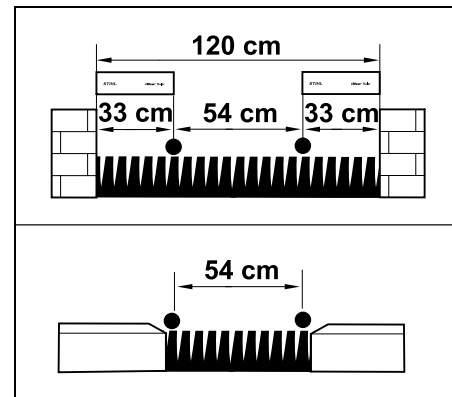
Smailiuose vejos kampuose (<90°) ribojimo vielą tieskite, kaip parodyta. Tarp abiejų kampų turi būti mažiausiai **33 cm** atstumas, kad vejos pjovimo robotas galėtų apvažiuoti kraštą.

12.7 Siauros vietos

i Jei įrengta siaurų vietų, reikia išjungti grįžimo su poslinkiu (koridorius) režimą (⇒ 11.14) arba įrengti orientyrinius kabelius. (⇒ 12.12)

Vejos pjovimo robotas automatiškai važiuoja į siauras vietas, jei yra reikiamas atstumas tarp vielų. Siauresnes pjaunamo ploto sritis reikia tinkamai atitverti ribojimo viela.

Jei du pjaunami plotai sujungti siaura, užvažiuojama sritimi, galima įrengti pereinamąją liniją. (⇒ 12.11)



Pereinamosiose linijose mažiausias atstumas iki vielos yra **54 cm**.

Dėl to **siauroms vietoms** įrengti reikia tiek vietos, kiek nurodyta:

- tarp aukštesnių nei +/- 1 cm kliūčių, pvz., sienų – **120 cm**;
- atstumas iki kaimyninių, užvažiuojamų sričių, kurių teritorijos pakopa mažesnė nei +/- 1 cm, pvz., takai **54 cm**.

12.8 Jungiamųjų atkarpų įrengimas

Vejos pjovimo robotas nepaiso ribojimo vielos signalo, jei vielos nutiestos labai arti viena kitos ir lygiagrečiai. Jungiamąsias atkarpas reikia įrengti, kai:

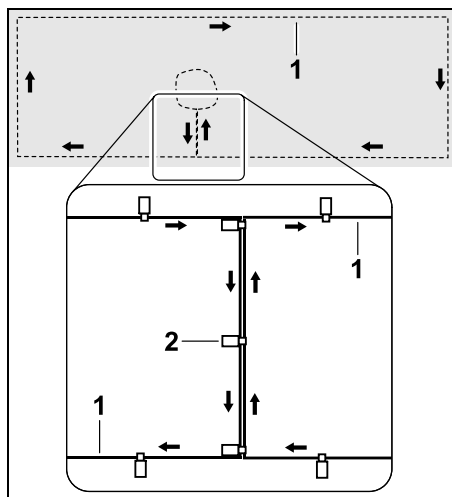
- būtina įrengti pašalinius plotus; (⇒ 12.10)

- bus blokuojamų plotų. (⇒ 12.9)



STIHL rekomenduoja suformuoti jungiamąsias atkarpas, kai atitinkami blokuojami plotai arba pašaliniai plotai aptveriami viela.

Jei norėsite įrengti vėliau, reikės perpjauti vielos kilpą ir jungiamąsias atkarpas sujungti pateikiamomis vielos jungtimis. (⇒ 12.16)



Jungiamosiose atkarpose ribojimo viela (1) tiesiama lygiagrečiai, vielos negali susikryžiuoti ir turi būti labai arti viena kitos. Jungiamąsias atkarpas tvirtindami prie dirvos naudokite reikiamą fiksavimo vinių (2) kiekį.

12.9 Blokuojami plotai

Blokuojamus plotus reikia įrengti:

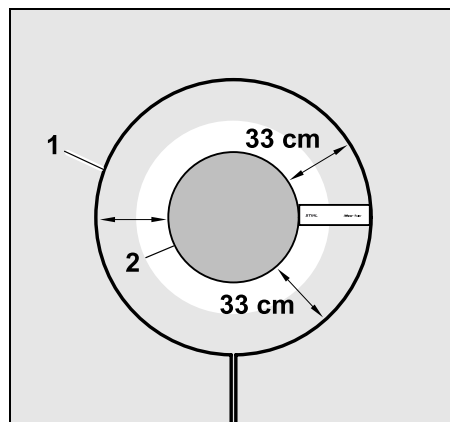
- aplink kliūtis, kurių vejos pjovimo robotui negalima liesti;

- aplink kliūtis, kurios nėra pakankamai stabilios;
- aplink kliūtis, kurios yra per žemos. Mažiausias aukštis: 10 cm

STIHL rekomenduoja

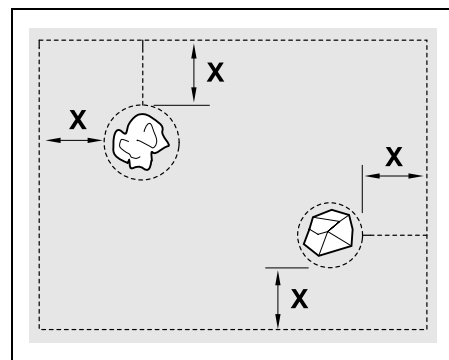
- šias kliūtis aptverti kaip blokuojamus plotus arba pašalinti;
- patikrinti blokuojamus plotus pirmą kartą įrengus arba atlikus vielos įrengimo pakeitimų, naudojant komandą „Tikrinti kraštą“. (⇒ 11.14)

Atstumas tiesiant ribojimo vielą aplink blokuojamą plotą: **33 cm**



Vejos pjovimo robotas palei ribojimo vielą (1) apvažiuoja kliūtį (2) neatsitrenkdamas į ją.

Kad užtikrintumėte tvirtą naudojimą, blokuojami plotai turėtų būti tik apskriti, o ne ovalūs, kampuoti arba į išorę išgaubtų formų.



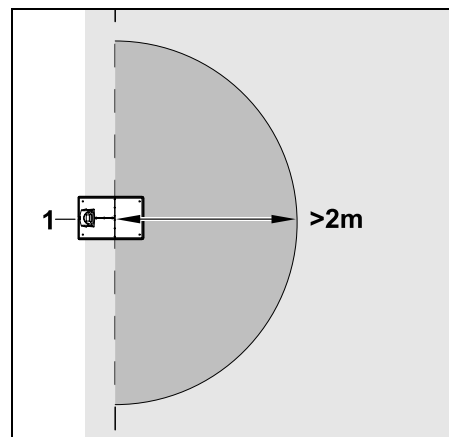
Blokuojami plotai turi būti **mažiausiai** 66 cm skersmens.

Atstumas iki kraštinės linijos (X) turi būti daugiau nei 54 cm.

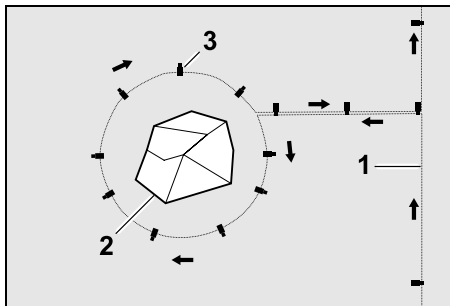


Rekomenduojame:

didžiausias blokuojamų plotų skersmuo gali būti 2–3 m.



Kad nebūtų trukdoma prisijungti prie įkrovimo stotelės, mažiausiai **2 m** spinduliu aplink įkrovimo stotelę (1) negalima įrengti blokuojamų plotų.

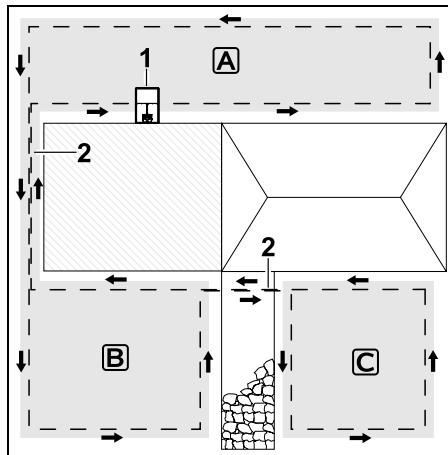


Ribojimo vielą (1) nutieskite nuo ploto apvado iki kliūtis, kliūtį (2) aptvirkite tinkamu atstumu (naudokite iMow Ruler) ir reikiamu fiksavimo vinių (3) skaičiumi pritvirtinkite prie dirvos. Tada ribojimo vielą vėl nutieskite iki vejos apvado.

Ribojimo viela **jungimo tarp kliūties ir ploto apvado atkarpoje turi būti nutiesta lygiagrečiai**. Svarbu, kad išlaikytumėte tiesimo kryptį aplink blokuojamą plotą (⇒ 12.8).

12.10 Pašaliniai plotai

Pašaliniai plotai yra pjaunamo ploto sritys, kurių vejos pjovimo robotas **negali apdirbti visiškai automatiškai**, nes į juos negali įvažiuoti. Taip viena ribojimo viela galima aptverti kelis atskirus pjaunamus plotus. Vejos pjovimo robotą reikia rankomis pernešti iš vieno pjaunamo ploto į kitą. Pjovimo etapas įjungiamas komandomis „Pradėti pjauti“ (⇒ 11.5) arba „Pradėti pjauti po tam tikro laiko“ (⇒ 11.5).



Įkrovimo stotelė (1) įrengiama pjaunamame plote **A**, kuris pagal pjovimo planą bus pjaunamas visiškai automatiškai.

Pašaliniai plotai **B** ir **C** jungiamosiomis atkarpomis (2) sujungti su pjaunamu plotu **A**. Visais atvejais ribojimo viela turi būti nutiesta ta pačia kryptimi – jungiamosiose atkarpose ribojimo vielos negali susikryžiuoti.

- Aktyvuokite pašalinius plotus meniu „Nustatymai – įrengimas“. (⇒ 11.14)

12.11 Pereinamosios linijos

Jei reikia pjauti kelis pjaunamus plotus (pvz., pjaunami plotai prieš ir už namo), galima įrengti jungiamąją pereinamąją liniją. Taip galima **automatiškai** nupjauti visus pjaunamus plotus.

i Pereinamosiose linijose esanti veja pjaunama tik važiuojant pagal ribojimo vielą. Jei reikia, suaktyvinkite automatinį kraštų apipjovimą arba pereinamosios linijos sritį reguliariai pjaukite patys. (⇒ 11.5), (⇒ 11.14)

Jei įrengta pereinamųjų linijų, reikia išjungti grįžimo su poslinkiu (koridorius) režimą (⇒ 11.14) arba įrengti orientyrius kabelius. (⇒ 12.12)

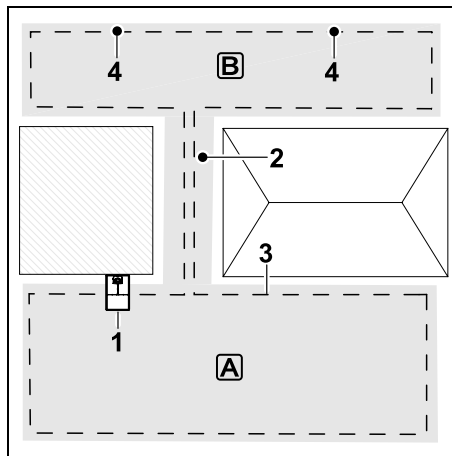
Nurodytas vielos atstumas ir linijų šablonai pritaikyti pagal ant vejos paviršiaus nutiestą ribojimo vielą. Jei ribojimo vielą nutiesėte labai giliai, pvz., žemiau šaligatvio, matmenys kinta. Patikrinkite veikimą ir, jei reikia, pritaikykite vielos tiesimą.

Sąlygos

- **Mažiausias plotas** (vietos poreikis): tarp stacionarių kliūčių: 108 cm tarp važiuojamųjų kelių: 27 cm

i Atsižvelgiant į žemės paviršiaus savybes ilgesnės pereinamosios linijoms reikia šiek tiek daugiau vietos. Ilgesnes pereinamąsias linijas reikia įrengti tarp kliūčių kuo arčiau centro.

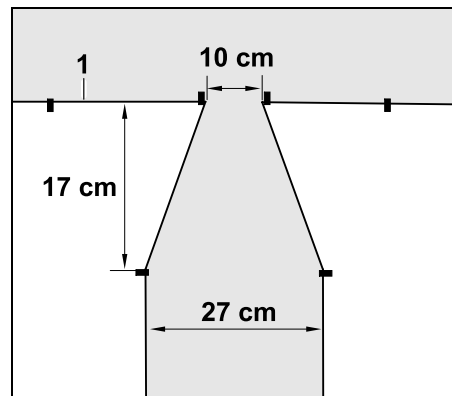
- Pereinamosiomis linijomis galima važiuoti.
- Antrojo pjaunamo ploto srityje apibrėžiamas bent 1 **pradinis taškas**. (⇒ 11.15)



Įkrovimo stotelė (1) įrengiama pjaunamame plote **A**. Pjaunamas plotas **B** pereinamąją liniją (2) sujungtas su pjaunamu plotu **A**. Vėjos pjovimo robotas gali nuolat važiuoti ribojimo viela (3). Norint apdirbti antrąjį pjaunamą plotą **B** reikia apibrėžti pradinius taškus (4). (⇒ 11.15)

Tuomet, atsižvelgiant į nuostatas (pradinių taškų naudojimo dažnumą), atskiri pjov. etapai bus pradėti šiuose pradinuose taškuose.

Siauros pereinamosios linijos pradžios ir galo įrengimas

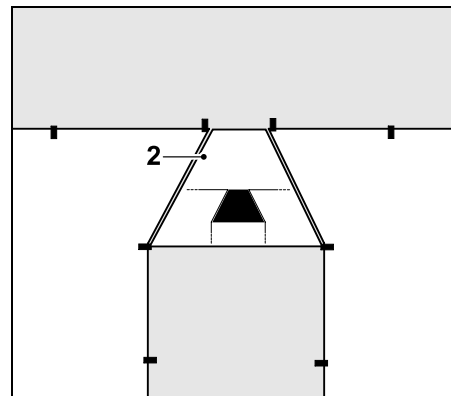


Siauros pereinamosios linijos pradžioje ir gale reikia nutiesti ribojimo viela (1) piltuvo forma taip, kaip pavaizduota paveikslėlyje. Taip įrengdami išvengsite, kad vėjos pjovimo robotas pjaudamas veją netyčia neįvažiuotų į siaurą pereinamąją liniją.



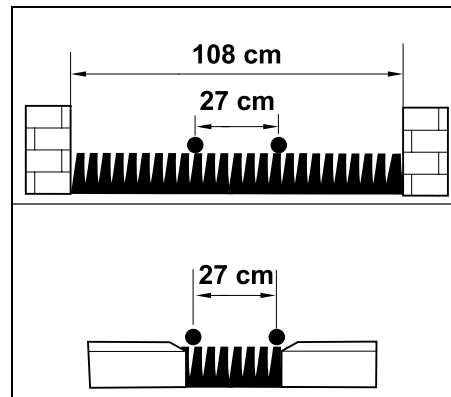
Matmenys labai priklauso nuo aplinkos ir vietovės. Nuolat tikrinkite, ar vėjos pjovimo robotas galės pravažiuoti pereinamosiomis linijomis su piltuvo formos pradžia arba pabaiga.

Ribojimo viela linijos įėjimo kairėje ir dešinėje tieskite tiesiai palei įrenginio ilgį.



Taip pat norint įrengti piltuvo formos įvažiavimą ir išvažiavimą galima naudoti pridėtus linijų šablonus (2).

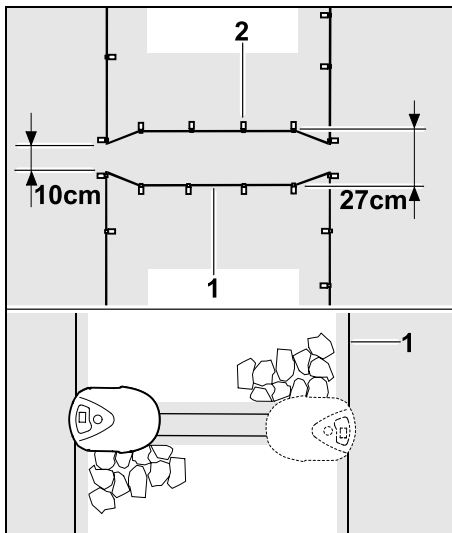
Pereinamosios linijos įrengimas



Atstumas iki vielos pereinamosiose linijose: **27 cm**

Dėl to atsiranda toks vietos poreikis:

- tarp aukštų kliūčių (1 cm – p. vž., sienų): **108 cm**,
- tarp takų arba užvažiuojamų plotų, kurių teritorijos pakopa žemesnė nei +/- 1 cm aukščio: **27 cm**.



Pereinamosiose linijose ribojimo viela (1) tiesiama lygiagrečiai, prie dirvos pritvirtinant pakankamu kiekiu fiksavimo vinių (2). Pereinamosios linijos pradžioje ir gale reikia įrengti piltuvo formos įvažiavimą ir išvažiavimą.

12.12 Orientyriniai kabeliai įrenginio grįžimui su poslinkiu

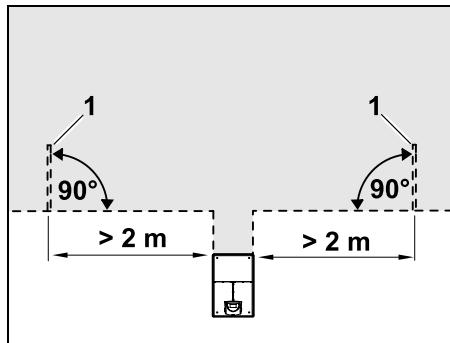
Aktyvius grįžimą su poslinkiu, įrenginys ieško orientyrinių kabelių.

- jei įdiegta išorinė įkrovimo stotelė arba
- jei pjauname plote yra pereinamųjų linijų ar siaurų vietų.

Veikimo principas:

Jei vejos pjovimo robotas juda į vidų palei ribojimo vielą, grįždamas jis kerta vieną iš orientyrinių kabelių. Jis pradeda judėti ribojimo vielos link, kol grįžta į įkrovimo stotelę.

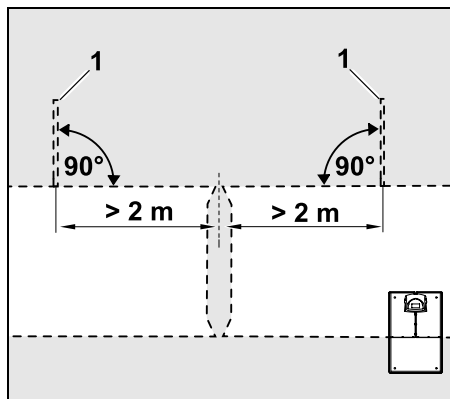
Orientyriniai kabeliai esant išorinei įkrovimo stotelei



Kairėje ir dešinėje šalia įvažiavimo į išorinę įkrovimo stotelę reikia nutiesti du orientyrinius kabelius (1), 90° kampu nukreiptus į ribojimo vielą.

Mažiausias atstumas iki įvažiavimo: 2 m

Orientyriniai kabeliai prie pereinamųjų linijų



Kairėje ir dešinėje prie įvažiavimo į pereinamąją liniją reikia nutiesti du orientyrinius kabelius (1), 90° kampu nukreiptus į ribojimo vielą, bet tik toje pjaunamo ploto dalyje, kuri pasiekama

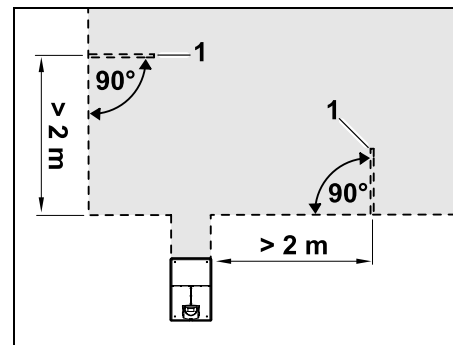
viena pereinamąja linija.

Mažiausias atstumas iki įvažiavimo į pereinamąją liniją: 2 m



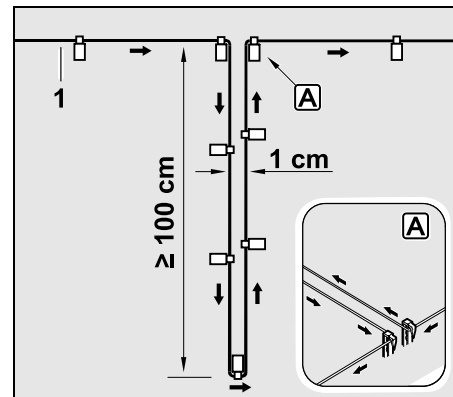
Jei yra įrengta daugiau pereinamųjų linijų viena paskui kitą, kiekviename tų pjaunamų plotų reikia nutiesti orientyrinius kabelius.

Orientyrinio kabelio tiesimas



Orientyrinių kabelių negalima tiesi šalia kampų.

Mažiausias atstumas iki kampų: 2 m



Įrenkite orientyrinius kabelius vejos plote. Ribojimo vielą (1) reikia pritvirtinti prie žemės krašte A dviem fiksavimo vinimis ir

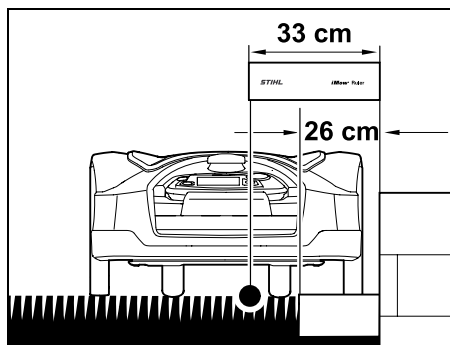
negalima jo sukryžiuoti.
Trumpiausias ilgis: **100 cm**
Plotis: **1 cm**

- Pritvirtinkite orientyrinį kabelį prie žemės pakankamu kiekiu fiksavimo vinių.

12.13 Tikslus kraštų nupjovimas

i Esant 6 cm vėžių posl., palei aukštas kliūtis lieka iki 26 cm pločio nenupjautos žolės ruožas. Jei reikia, aplink aukštas kliūtis sudėkite akmeninius apvadus.

Mažiausias akmeninių apvadų plotis:



Ribojimo vielą tieskite palikdami 33 cm atstumą iki kliūtis. Kad vejų kraštai būtų visiškai nupjauti, akmeniniai apvadai turi būti ne siauresni nei 26 cm. Jei bus sudėti platesni akmeniniai apvadai, vejų kraštas bus sutvarkytas dar tiksliau.

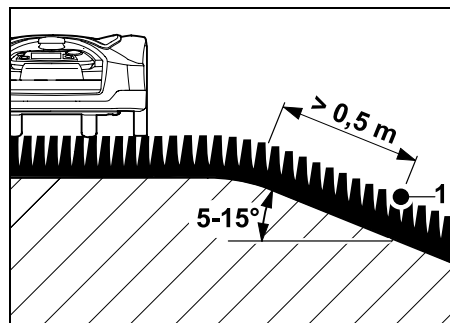
12.14 Nuožulnus pjaunamo ploto reljefas

i **Nuoroda:** kad tvirtai įrengtumėte, rekomenduojame tiesti ribojimo vielą daugiausiai esant įkalnei +/- 10° (17 %). Vielą galite tiesti esant +/- 15° (27 %) įkalnei, tačiau tai gali stipriai padidinti vielos tiesimo sąnaudas ir pritaikymą. Sodo brėžinyje būtinai pažymėkite įkalnes ir nuokalnės.

Kad vejų pjovimo robotas nuožulnią pjaunamo ploto sritį (nuokalnę iki 15°) galėtų pjauti automatiškai ir be trikčių, reikia nuokalnėje įrengti ribojimo vielą, mažiausiu atstumu iki nuokalnės krašto.

Nuo vandens plotų ir kritimo vietų, pvz., kraštų ir laiptų, laikykitės mažiausia 100 cm atstumo.

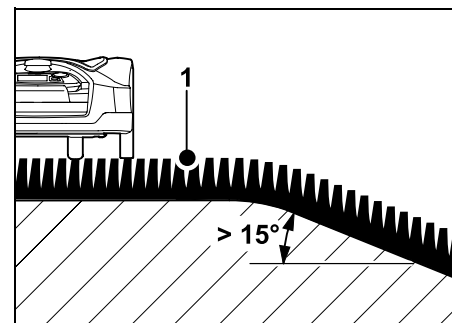
Nuožulni sritis, kurios nuokalnė 5° - 15°:



Jei pjaunamame plote yra nuožulnių sričių, kurių nuokalnė 5° - 15°, ribojimo vielą galima, kaip pavaizduota, įrengti nuožulnioje vietoje už nuokalnės krašto. Kad vejų pjovimo robotas veiktų be

trikčių, turi būti išlaikytas mažiausias atstumas (0,5 m) nuo nuokalnės krašto ribojimo vielos.

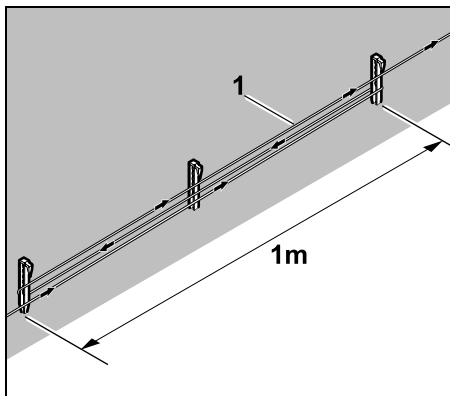
Nuožulni sritis, kurios nuokalnė > 15°:



Jei pjaunamame plote yra nuožulni sritis, kurios nuokalnė > 15°, patariama ribojimo vielą (1), kaip pavaizduota, nutiesti lygioje vietoje aukščiau nuokalnės krašto. Nuokalnės kraštas ir nuokalnė pjaunami nebus.

12.15 Vielos rezervų įrengimas

Vienodais atstumais įrengus vielos rezervus yra lengviau atlikti reikiamus pakeitimus, pavyzdžiui, keisti įkrovimo stotelės vietą ar ribojimo vielos padėtį. Vielos rezervus rekomenduojama įrengti sunkiau pravažiuojamose vietose.

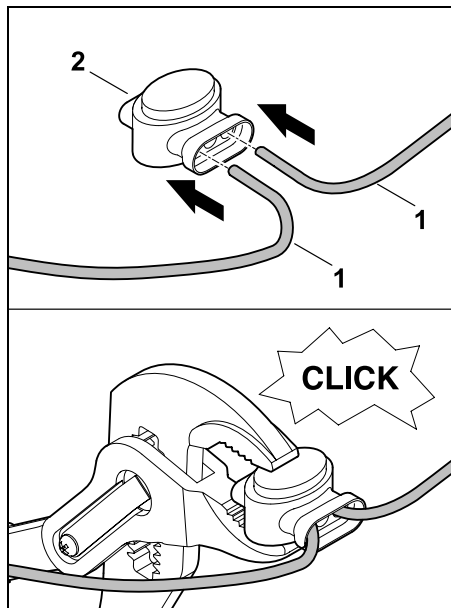


Ribojimo vielą (1), kurios ilgis apie 1 m, kaip pavaizduota, pritvirtinkite 2 fiksavimo vinimis. Vielos rezervą viduryje prie žemės pritvirtinkite kita fiksavimo vinimi.

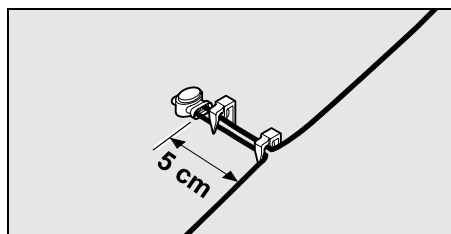
12.16 Vielos jungčių naudojimas

Ribojimo vielą pailginti arba sujungti laisvus vielos galus galima tik gelio pripildytomis vielos jungtimis, kurias galima įsigyti kaip priedus. Jos saugo nuo greito nusidėvėjimo (pvz., B. vielos galų korozijos) ir užtikrina optimalų sujungimą.

Pjovimo ploto brėžinyje pažymėkite vielos jungčių padėtį. (⇒ 12.2)



Laisvus neizoliuotus vielos galus (1) iki galo įstumkite į vielos jungtį (2). Vielos jungtį suspauskite tinkamomis replėmis ir patikrinkite, ar tinkamai užsifiksavo.



Kad nebūtų tempiama, ribojimo vielą prie žemės pritvirtinkite fiksavimo vinimis, kaip parodyta.

12.17 Maži atstumai iki kraštų

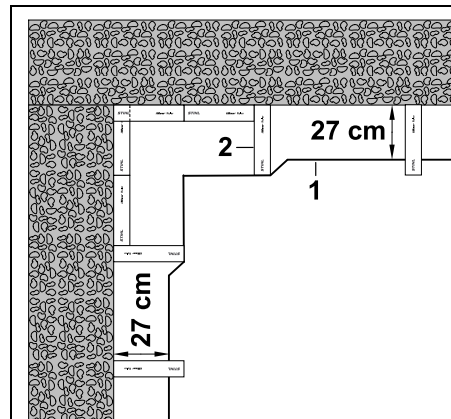
Tiesioje atkarpoje, ne kampuose, galite sumažinti atstumą tarp vielų iki aukštos kliūtis iki **27 cm**. Tai praplečia pjaunamą plotą.

Važiuojant palei kraštą (⇒ 9.13), (⇒ 11.14) atkreipkite dėmesį, kad būtų pakankamas atstumas (mažiausia 5 cm) tarp vejos pjovimo roboto ir kliūčių. Prireikus atstumą iki vielų ir kliūčių galite padidinti.



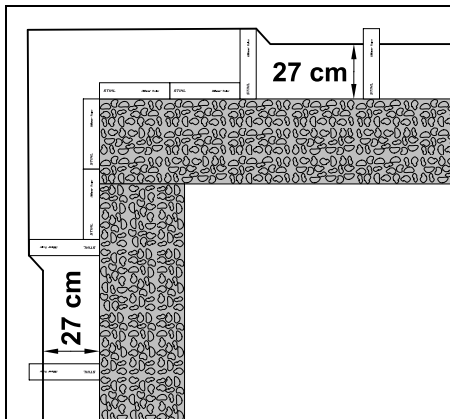
Sodo brėžinyje būtinai pažymėkite mažą atstumą iki kraštų. (⇒ 12.2)

Maži atstumai iki kraštų vidiniame kampe:



Ribojimo vielą (1), kaip parodyta paveikslėlyje, nutieskite vidiniame kampe. Naudokite iMow Ruler (2).

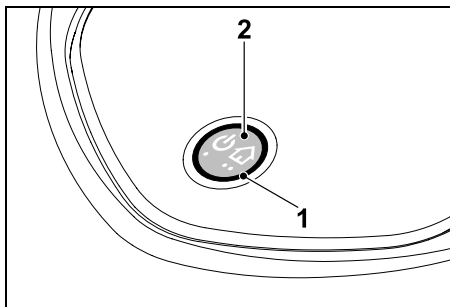
Maži atstumai iki kraštų išoriniame kampe:



Ribojimo vielą (1), kaip parodyta paveikslėlyje, nutieskite išoriniame kampe. Naudokite iMow Ruler (2).

13. Įkrovimo stotelė

13.1 Įkrovimo stotelės valdymo elementai



Žiedo formos raudonas (1) šviesos diodas informuoja apie įkrovimo stotelės ir vielos signalo būseną.

Funkcijų mygtukas (2):

- Įkrovimo stotelės įjungimas ir išjungimas
- Aktyvinti gražinimo atgal funkciją
- Laido trūkio paieškos aktyvinimas

Šviesos diodas nešviečia:

- Išjungta įkrovimo stotelė ir vielos signalas.

Šviesos diodas šviečia ištisai:

- įjungta įkrovimo stotelė ir vielos signalas.
- Vejos pjovimo robotas neprijungtas prie įkrovimo stotelės.

Šviesos diodas lėtai mirksi (2 sek. įjungtas – trumpai išjungtas):

- Vejos pjovimo robotas prijungtas prie įkrovimo stotelės, jei reikia, akumulatorius įkraunamas.
- įjungta įkrovimo stotelė ir vielos signalas.

Šviesos diodas mirksi greitai:

- nutrūko ribojimo viela – laido trūkis arba laidas netinkamai prijungtas prie įkrovimo stotelės. (⇒ 16.7)

Šviesos diodas šviečia 3 sekundes, tada 1 sekundės pertrauka:

- Buvo suaktyvintas gražinimas atgal.

Šviesos diodas mirksi 3 kartus trumpai, 3 kartus ilgai, 3 kartus trumpai, tada maždaug 5 sek. pertrauka (SOS signalas):

- įkrovimo stotelės klaida.

Įkrovimo stotelės įjungimas ir išjungimas:

Automatiniu režimu įjungiami ir išjungiami automatiškai.

Jei vejos pjovimo robotas neprijungtas prie įkrovimo stotelės, **trumpai paspaudus mygtuką** aktyvinama įkrovimo stotelė. Laido signalas veikia 48 valandas, jei vejos pjovimo robotas prieš tai nebuvo prijungtas prie įkrovimo stotelės.

Ilgai spaudžiant mygtuką **2 sek.** įkrovimo stotelė išjungta.

Aktyvinti gražinimo atgal funkciją:

Pjovimo etape trumpai paspauskite mygtuką 2 kartus per 2 sek.

Vejos pjovimo robotas baigia pjauti, ieško ribojimo vielos ir grįžta į įkrovimo stotelę įkrauti akumulatoriaus. Per šią aktyvumo trukmę kiti pjovimo etapai nevyksta.



Gražinimo atgal funkcija lieka aktyvi, kol vejos pjovimo robotas prijungtas prie įkrovimo stotelės. Dar kartą paspaudus įkrovimo stotelės mygtuką 2 kartus, išjungiami gražinimo atgal funkcija.

14. Pjovimo nurodymai

14.1 Bendroji informacija

Vejos pjovimo robotas yra skirtas automatiškai pjauti veją apželdintus plotus. Nuolat pjaukiant žolė būna trumpa. Rezultatas – daili ir tanki veja.

Jei vejos plotai prieš tai nebuvo pjaujami įprastomis vejapjovėmis, tinkamai nupjaukama tik po kelių pjovimo etapų. Taigi, jei žolė yra truputį aukštesnė, ji tinkamai nupjaukama tik po kelių pjovimo etapų.

Esant karštam ir sausam klimatui, vejos nereikėtų pjauti per trumpai, nes ją išdegs saulė ir ji taps nepatraukli.

Pjaudami aštrių peiliu, nupjausite gražiau nei atbukusiu, todėl peilį reguliariai keiskite.

14.2 Mulčiavimas

Vejos pjovimo robotas yra mulčiuojanti vejapjovė.

Mulčiuojant žolės stiebeliai nupjaunami ir susmulkinami pjovimo įrangos korpuse. Tada jie vėl išmetami ant nupjautos vejos, kur lieka gulėti ir pūti.

Susmulkinta nupjauta žolė perduoda dirvai organines maistingąsias medžiagas ir veikia kaip natūralios trąšos. Todėl gerokai sumažėja trąšų poreikis.

14.3 Aktyvumo trukmė

Veikiant aktyvumo trukmei, vejos pjovimo robotas bet kada gali išvažiuoti iš įkrovimo stotelės ir pjauti veją. Todėl esant aktyvioms šioms trukmėms aktyvinami **pjovimo etapai, įkrovimo etapai ir rimties trukmės**. Vejos pjovimo robotas reikiamus pjovimo ir įkrovimo etapus automatiškai paskirsto, atsižvelgdamas į nustatytus laikotarpius.

Įdiegiant aktyvumo trukmės automatiškai paskirstomos visai savaitei. Atsižvelgiama ir į turimą laiko atsargą, todėl užtikrinama optimali vejos priežiūra, net jei atskiri pjovimo etapai negali būti įvykdyti (pvz., dėl lietaus).



Įsijungus aktyvumo trukmei, pašaliniai asmenys negali būti arti pavojaus zonos. Aktyvumo trukmę reikia atitinkamai pritaikyti.

Taip pat atsižvelkite į komunalinių įstaigų nuostatus dėl vejos pjovimo robotų naudojimo bei į nuorodas skyriuje „Jūsų saugumui“ (⇒ 6.) ir meniu „Pjovimo planas“ pakeiskite aktyvumo trukmes. (⇒ 11.7) Kompetentingoje įstaigoje turėtumėte pasiteirauti, kada dieną ir naktį galite naudoti įrenginį.

14.4 Pjovimo trukmė

Parentant pjovimo trukmę nustatoma, kiek valandų per savaitę reikės pjauti veją. Pjovimo trukmę galima pailginti arba sutrumpinti savaitės nustatymuose (⇒ 11.8).

Pjovimo trukmė – tai laikas, kada vejos pjovimo robotas pjauna veją. Akumulatoriaus įkrovimo laikas nepriskiriamas pjovimo trukmei.

Įrengiant pirmą kartą, vejos pjovimo robotas pjovimo trukmę automatiškai apskaičiuoja pagal nurodytą pjaunamo ploto dydį. Ši orientacinė reikšmė pritaikyta įprastai vejai ir sausoms oro sąlygoms.

Našumas

100 m² vejos pjovimo robotui reikia vidutiniškai:

RMI 632, RMI 632 C:	70 min.
RMI 632 P, RMI 632 PC:	60 min.

14.5 Namų sritis (RMI 632 C, RMI 632 PC)

Dėl įmontuoto GPS imtuvo vejos pjovimo robotas aptinka savo buvimo vietą. Kiekvieną kartą apvažiuojant kraštą, kai tikrinamas vielos nutiesimas (⇒ 9.13), ir užprogramuojant pradinius taškus (⇒ 11.15) vejos pjovimo robotas išsaugo vakariausio, ryčiausio, piečiausio ir šiauriausio taškų koordinates.

Šis plotas apibrėžtas kaip namų sritis, jame galima naudoti vejos pjovimo robotą. Kiekvieną kartą apvažiuojant kraštus koordinatės atnaujinamos.

Kai įjungta **GPS apsauga**, įrenginio savininkui bus pranešta, jei įrenginys pradėdamas eksploatuoti už namų srities ribų. Be to, vejos pjovimo roboto ekrane klausiama PIN kodo.

14.6 Rankinis pjovimas

Nejunkite pjovimo peilio aukštoje žolėje arba nustatę žemiausią pjovimo aukštį!

Neapkraukite vejos pjovimo roboto per stipriai, kad nesumažėtų pjovimo variklio sūkių skaičius. Sumažėjus variklio sūkių skaičiui arba vejos pjovimo robotui pradėjus važiuoti lėčiau, parinkite didesnį pjovimo aukštį.

15. Įrenginio naudojimo pradžia

15.1 Pasiruošimas



Įrengiant pirmą kartą galima naudotis pagalbine įrengimo programa. (⇒ 9.)

i Vejos pjovimo robotą įkraukite ir naudokite, kai aplinkos temperatūra yra nuo +5 °C ir iki +40 °C.

- Įdėkite įkrovimo stotelę (⇒ 9.9)
- Nutieskite ribojimo vielą (⇒ 9.10) ir ją prijunkite (⇒ 9.11)
- Nuo pjaunamo ploto surinkite pašalinius daiktus (pvz., žaislus, įrankius)
- Įkraukite akumuliatorių (⇒ 15.8)
- Nustatykite paros laiką ir datą (⇒ 11.11)
- Patikrinkite ir prireikus pritaikykite pjovimo planą – svarbiausia įsitikinkite, kad įsijungus aktyvumo trukmei arti pavojaus zonos nėra pašalinių asmenų. (⇒ 11.6)

i Prieš naudodami vejos pjovimo robotą, labai aukštą veją trumpai nupjaukite įprasta vejapjove (pvz., po ilgesnės pertraukos).

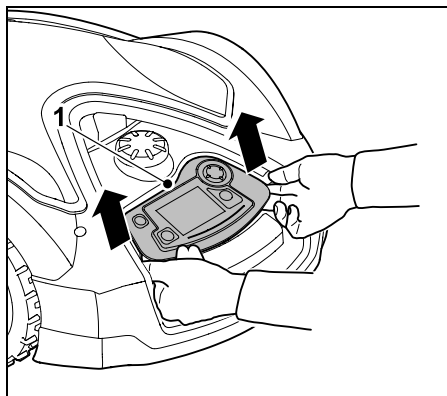
15.2 Valdymo pulto nuėmimas ir uždėjimas

Valdymo pultą galima nuimti nuo vejos pjovimo roboto, jei reikia pjauti mechanškai arba, pvz., keisti užprogramuotus duomenis.

Vejos pjovimo robotas automatinio režimu gali veikti tik uždėjus valdymo pultą.

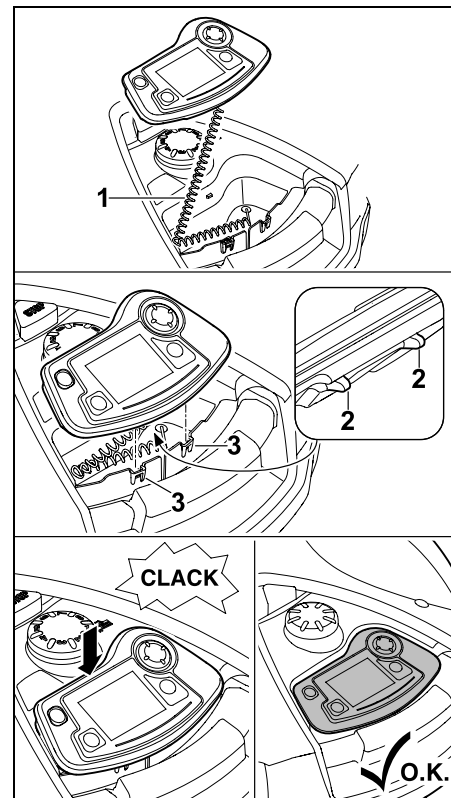
Valdymo pulto nuėmimas:

- Jei norite valdymo pultą nuimti, kai įrenginys eksploatuojamas, paspauskite mygtuką STOP.



Valdymo pultą (1) suimkite už galinės srities, pakelkite nesmarkiai truktelėdami ir nuimkite nuo vejos pjovimo roboto. Valdymo pultas lieka prijungtas prie įrenginio spiraliniu laidu.

Valdymo pulto uždėjimas:



Spiralinį laidą (1) įdėkite į korpuso dėklą. Valdymo pultą truputį atlenkite atgal, fiksavimo noseles (2) įstatykite į korpuso angas (3), tada priekyje spustelėkite ir užfiksukite valdymo pultą.

15.3 Užprogramuotų duomenų pritaikymas

Esamus užprogramuotus duomenis galite peržiūrėti **pjovimo plane** arba modelių RMI 632 C, RMI 632 PC atveju **iMow progamoje**. (⇒ 11.6)

Įrengiant arba kuriant naują pjovimo planą, jo duomenys apskaičiuojami pagal pjaunamo ploto dydį.

Aktyvumo trukmę ir pjovimo trukmę galima keisti pagal poreikius, o būtinai pjovimo etapai automatiškai paskirstomi atsižvelgiant į galimas aktyvumo trukmes. Jei reikia, per vieną aktyvumo trukmę atliekami keli pjovimo ir įkrovimo etapai. Pageidaujant pjaunamo ploto kraštas automatiškai pjaunamas reguliariai. (⇒ 11.14)

Vienai dienai galima parinkti daugiausiai tris skirtingas aktyvumo trukmes. (⇒ 11.6)

Reikia apibrėžti specialius pradinius taškus, jei vejos pjovimo robotas privalo važiuoti į tam tikras pjaunamo ploto sritis. (⇒ 11.15)



Tam tikromis aplinkybėmis (pvz., esant gražiam orui arba ilgiems laikotarpiams tarp pjovimų) visos aktyvumo trukmės optimaliai vejos priežiūrai neišnaudojamos.

Aktyvumo trukmės keitimas (⇒ 11.7)

- Papildomos kitų pjovimo etapų aktyvumo trukmės.
- Laikotarpių pritaikymas, kad, pvz., nebūtų pjaunama ryte arba naktį.
- Atskirų aktyvumo trukmių praleidimas, nes pjaunamas plotas bus naudojamas, pvz., vykstant vakarėliui.

Pjovimo trukmės pailginimas (⇒ 11.8)

- Kai kurios sritys nupjaunamos nepakankamai, nes, pvz., pjaunamas plotas per daug kampuotas.
- Intensyvus žolės augimas augimo periodu.
- Labai tanki veja.

Pjovimo trukmės sutrumpinimas (⇒ 11.8)

- Lėtesnis žolės augimas dėl karščio, šalčio arba sausros.

Naujo pjovimo plano sudarymas (⇒ 11.8)

- Pakeistas pjaunamo ploto dydis

Įrengimas iš naujo (⇒ 11.14)

- Nauja įkrovimo stotelės naudojimo vieta
- Naudojimas pirmą kartą naujame pjaunamame plote

15.4 Pjovimas įjungus automatiką

- Automatikos įjungimas: kai automatika įjungta, ekrane šalia akumulatoriaus simbolio rodomas automatikos simbolis. (⇒ 11.5)
- Pjovimo etapų **įjungimas**: pjovimo etapai automatiškai paskirstomi, atsižvelgiant į nustatytas aktyvumo trukmes. (⇒ 11.6)
- Pjovimo etapų **baigimas**: kai akumuliatorius išsikrauna, vejos pjovimo robotas automatiškai grįžta į įkrovimo stotelę. (⇒ 15.7)
Mygtuku STOP galima bet kada neautomatiškai nutraukti atliekamą pjovimo etapą. (⇒ 5.1)
Suaktyvinus **grąžinimo atgal** prie įkrovimo stotelės funkciją, taip pat galima bet kada iš karto nutraukti atliekamą pjovimo etapą. (⇒ 13.1)
RMI 632 C, RMI 632 PC:
Pjovimą taip pat galima nutraukti naudojant programą – nusiųsti vejos pjovimo robotą į įkrovimo stotelę. (⇒ 10.)



Pjaunami plotai, kuriuos vejos pjovimo robotas pasiekia **jungiamosiomis linijomis**, pjaunami tik tuomet, kai šiame plote apibrėžti pradiniai taškai.

15.5 Pjovimas, neatsižvelgiant į aktyvumo trukmę

- Suaktyvinkite įkrovimo stotelėje esantį vejos pjovimo robotą paspausdami mygtuką. Kartu įsijungs ir įkrovimo stotelė.

Pjaunami plotai ir įkrovimo stotelė

- Jei pjaunamą plotą galima pasiekti tik **jungiamosiomis linijomis**, vejos pjovimo robotą į tą plotą reikia nunešti arba nuvežti.
- Pjovimas iš karto: iškvieskite komandą **Pradėti pjauti** (⇒ 11.5) arba paspauskite **pjovimo mygtuką**. Pjovimo etapas pradedamas iš karto ir trunka iki nustatyto paros laiko.
- Pjovimas po tam tikro laiko: iškvieskite komandą **Pradėti pjauti po tam tikro laiko**. (⇒ 11.5) Pjovimo etapas pradedamas pasirinktu pradžios laiku ir trunka iki pasirinkto pabaigos laiko.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Pradėti pjauti naudojant programą. (⇒ 10.)
Pjovimo etapas pradedamas pasirinktu pradžios laiku ir trunka iki pasirinkto pabaigos laiko.

- Rankinis pjovimo nutraukimas:
mygtuku STOP galima bet kada nutraukti atliekamą pjovimo etapą. (⇒ 5.1)
Suaktyvinus **grąžinimo atgal** prie įkrovimo stotelės funkciją, taip pat bus iš karto nutrauktas atliekamas pjovimo etapas. (⇒ 13.1)
RMI 632 C, RMI 632 PC:
Pjovimą taip pat galima nutraukti naudojant programą – nusiųsti vejos pjovimo robotą į įkrovimo stotelę. (⇒ 10.)

 Prireikus vejos pjovimo robotas retkarčiais įkrauna akumuliatorių ir tęsia pjovimo etapą iki pasirinkto pabaigos laiko.

Pašaliniai plotai

- Vejos pjovimo robotą nuneškite arba nuvežkite į pašalinį plotą.
- Aktyvinkite pašalinį plotą. (⇒ 12.10)
- Pjovimas iš karto:
Iškvieskite komandą **Pradėti pjauti** (⇒ 11.5) arba paspauskite **pjovimo mygtuką**.
Pjovimo etapas pradėdamas iš karto ir trunka iki nustatyto paros laiko.
- Pjovimas po tam tikro laiko:
Iškvieskite komandą **Pradėti pjauti po tam tikro laiko**. (⇒ 11.5)
Pjovimo etapas pradėdamas pasirinktu pradžios laiku ir trunka iki pasirinkto pabaigos laiko.

- Pjovimo pabaiga:
kai ateina pasirinktas pabaigos laikas, vejos pjovimo robotas juda link ribojimo vielos ir sustoja. Kad įkrautumėte akumuliatorių, įstatykite įrenginį į įkrovimo stotelę ir patvirtinkite rodomą pranešimą. (⇒ 24.)
Mygtuku STOP galima bet kada neautomatiškai nutraukti atliekamą pjovimo etapą. (⇒ 5.1)

 Jei akumuliatorius išsikrauna prieš pasirinktą pabaigos laiką, pjovimas atitinkamai sutrumpėja.

15.6 Rankinis pjovimas

 Nustačius rankinį pjovimą, impulsinis jutiklis ir kraštų ribotuvus yra neaktyvūs.

- Prireikus įkraukite akumuliatorių (⇒ 15.8).
- Nuimkite valdymo pultą (⇒ 15.2).
- Suaktyvinkite komandą **Rankinis valdymas** (⇒ 11.5).
- Vejos pjovimo robotą eiga valdykite ir vairuokite kryžiuo formos mygtuku. 
Vejos pjovimo robotas į priekį gali judėti 2 greičiais:
lėtai, mygtuką spaudžiant silpnai,
greitai, mygtuką spaudžiant stipriai.
- Prieš įjungdami pjovimo peilį, patraukite kojas nuo pjovimo įrangos saugiu atstumu ir visada eikite už vejos pjovimo roboto. (⇒ 4.2)

- Norėdami įjungti pjovimo peilį, dešinės rankos nykščiu paspauskite ir laikykite **mygtuką OK**, o tada kairės rankos nykščiu paspauskite **pjovimo mygtuką**. Pjovimo peilis sukasi tol, kol spaudžiamas pjovimo mygtukas. 
- Pjaudami rankiniu būdu, kairės rankos nykščiu paspauskite ir laikykite pjovimo mygtuką, o dešinės rankos nykščiu paspauskite kryžiuo formos mygtuką.
- Norėdami išjungti pjovimo peilį, atleiskite pjovimo mygtuką.
- Baigę pjauti rankiniu būdu, įkraukite akumuliatorių. (⇒ 15.8)

15.7 Vejos pjovimo roboto prijungimas prie įkrovimo stotelės

Prijungimas prie įkrovimo stotelės automatinio režimu:

Kai baigiasi aktyvumo trukmė arba išsikrauna akumuliatorius, vejos pjovimo robotas automatiškai grįžta į įkrovimo stotelę.

Priverstinis prijungimas prie įkrovimo stotelės:

- Jei reikia, uždėkite valdymo pultą (⇒ 15.2).
- Jei reikia, įjunkite įkrovimo stotelę. (⇒ 13.1) 
- Suaktyvinkite komandą **Važiuoti į įkrovimo stotelę**. (⇒ 11.5)
Vykstant pjovimo etapui taip pat galima paspausti **Grąž.at.** įkrovimo stotelėje. 

- RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Naudodami programą nusiųskite vejos pjovimo robotą į įkrovimo stotelę. (⇒ 10.)

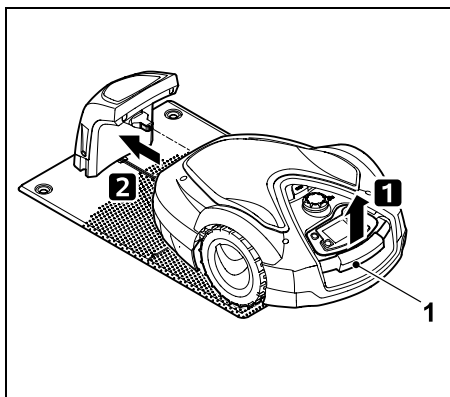
i Prijungus prie įkrovimo stotelės, per šią aktyvumo trukmę kitų pjovimo etapų nebevyksta.

Rankinis prijungimas prie įkrovimo stotelės.

- Vejos pjovimo robotą su valdymo pultu nuvežkite į įkrovimo stotelę, nuimkite valdymo pultą (⇒ 15.2) ir suaktyvinkite komandą **Rankinis valdymas** (⇒ 11.5).

arba

- Vejos pjovimo robotą patys įstatykite į įkrovimo stotelę.



Vejos pjovimo robotą truputį kilstelėkite už pernešimo rankenos (1) ir nustatykite varančiuosius ratus. Įrenginį atremkite ant priekinių ratų ir įstumkite į įkrovimo stotelę.

- Jei reikia, uždėkite valdymo pultą (⇒ 15.2).

15.8 Įkraukite akumuliatorių



Akumuliatorių įkraukite tik įkrovimo stotelėje.

Niekada neišmontuokite akumuliatoriaus ir nebandykite įkrauti išoriniais įkrovikliais.

Automatinis įkrovimas:

Pjaunant automatiškai įkraunama pasibaigus pjovimo etapui, kai vejos pjovimo robotas prijungiamas prie įkrovimo stotelės.

Rankinis įkrovimo proceso pradėjimas:

- Po naudojimo **pašaliniamo plote**, vejos pjovimo robotą pastatykite ant pjovimo ploto ir prijunkite prie įkrovimo stotelės. (⇒ 15.7)
- **Nutrūkus pjovimo etapui**, vejos pjovimo robotą prijunkite prie įkrovimo stotelės. (⇒ 15.7)
- Jei reikia, vejos pjovimo roboto budėjimo režimą nutraukite bet kuriuo mygtuku. Įkrovimo procesas pradedamas automatiškai.

Įkrovimas:

Vykstant įkrovimui, **būsenos rodmenyje** rodomas tekstas „Akumuliatorius kraunamas“.

Įjungus kitus meniu, vietoj akumuliatoriaus simbolio ekrano informacinėje zonoje rodomas tinklo kištuko simbolis.

Įkrovimas trunka skirtingai ir automatiškai pritaikomas tolesniam naudojimo etapui.



Jei įkraunant kyla problemų, ekrane parodomas atitinkamas pranešimas. (⇒ 24.)

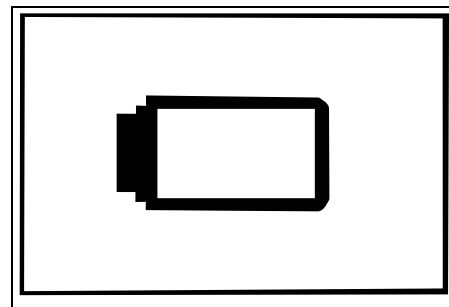
Akumuliatorius pradedamas krauti, kai įtampa sumažėja iki tam tikros ribos.

Įkrovimo būklė:

Būsenos **rodmenyje** perjungus atitinkamą rodmenį, galima matyti tuo metu esančią įkrovimo būklę. (⇒ 11.13)



Likusiuose meniu ekrano informacijos zonoje esantis **akumuliatoriaus simbolis** rodo įkrovimo būklę. (⇒ 11.3)



Jei akumuliatorius įkrautas per mažai rodomas atitinkamas akumuliatoriaus simbolis.

Tokiu atveju, vejos pjovimo robotą įstatykite į įkrovimo stotelę, kad būtų įkrautas akumuliatorius.



16. Techninė priežiūra



Pavojus susižeisti!

Prieš atlikdami visus įrenginio techninės priežiūros- arba valymo darbus, atidžiai perskaitykite skyrių „Jūsų saugumui“ (⇒ 6.), ypač atkreipdami dėmesį į poskyrį „Techninė priežiūra ir remontas“ (⇒ 6.9), ir tiksliai laikykitės visų saugos nurodymų.

Prieš atlikdami visus techninės priežiūros- arba valymo darbus, aktyvinkite įrenginio blokuotę. (⇒ 5.2)



Prieš pradėdami įkrovimo stotelės techninės priežiūros darbus, ištraukite tinklo kištuką.



Atlikdami bet kokius techninės priežiūros darbus, ypač darbus prie pjovimo peilio, mūvėkite pirštines.



16.1 Techninės priežiūros planas

Techninės priežiūros intervalai taip pat priklauso ir nuo darbo valandų. Meniu „Informacija“ galima iškviesti atitinkamą skaitiklį „Pjovimo valandos“. (⇒ 11.9)

Būtina tiksliai laikytis nurodytų techninės priežiūros intervalų.

Techninės priežiūros darbai dienomis, kuriomis nustatyta aktyvumo trukmė:

- Apžiūrėdami patikrinkite bendrąją įrenginio ir įkrovimo stotelės būklę.

- Patikrinkite ekrano rodmenis – patikrinkite esamą paros laiką ir kito pjovimo pradžios laiką.
- Patikrinkite pjaunamą plotą ir, jei reikia, surinkite pašalinius ir kitus daiktus.
- Patikrinkite, ar akumuliatorius įkraunamas. (⇒ 15.8)

Kas savaitę atliekami techninės priežiūros darbai:

- Išvalykite įrenginį. (⇒ 16.2)
- Apžiūrėdami patikrinkite, ar nepažeistas ir nenusidėvėjęs pjovimo peilis, peilio tvirtinimo detalė ir pjovimo įrangą (ar nėra įranta, įtrūkimų, lūžio vietų ir t. t.). (⇒ 16.3)

Kas 200 darbo valandų:

- Pakeiskite pjovimo peilį. Ekrane pasirodo atitinkamas priminimas. (⇒ 16.4)

Kas metus atliekami techninės priežiūros darbai:

- STIHL rekomenduoja, kad kas metus žiemos mėnesiais atliekamus patikros darbus atliktų STIHL prekybos atstovas. Per šią patikrą atliekama akumuliatoriaus, elektroninės įrangos ir programinės įrangos techninė priežiūra.

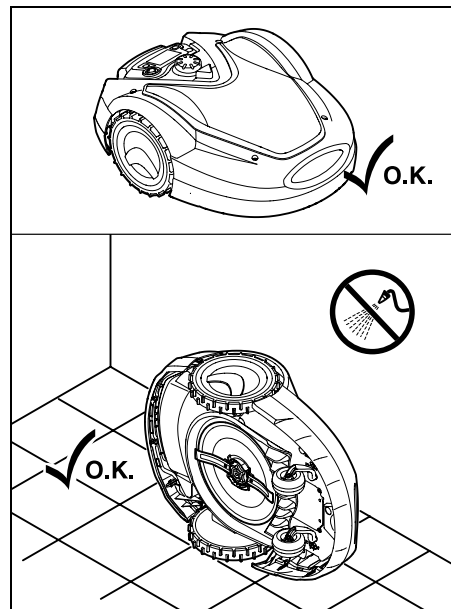


Kad prekybos atstovas galėtų tinkamai atlikti visus techninės priežiūros darbus, nustatykite apsaugos lygmenį „Nėra“ arba prekybos atstovui pateikite naudojamą PIN kodą.

16.2 Įrenginio valymas

Atliekant kruopščią priežiūrą įrenginys apsaugomas nuo gedimų ir pailginama jo eksploatacijos trukmė.

Valymo ir techninės priežiūros padėtis



Norėdami nuvalyti **įrenginio viršų** (gaubtą, nuotolinį valdiklį), pastatykite įrenginį ant lygaus, tvirto ir horizontalaus pagrindo. Norėdami nuvalyti **įrenginio apačią** (pjovimo peilį, pjovimo įrangą), vejos pjovimo robotą padėkite ant kairiosios įrenginio pusės, kaip pavaizduota, ir atremkite į sieną.

- Nešvarumus valykite šepečiu arba šluoste. Švariai nuvalykite pjovimo peilį ir įkrovimo stotelę.
- Medine lazdele nuvalykite prie korpuso ir pjovimo įrangos prilipusius žolės likučius.

- Prireikus naudokite specialų valiklį (pvz., specialų STIHL valiklį).
- Reguliariai išmontuokite griebtuvinį diską ir pašalinkite žolės likučius. (⇒ 16.6)



Esant drėgnam orui, griebtuvinį diską reikia valyti dažniau. Tarp griebtuvinio disko ir pjovimo įrangos korpuso susikaupę nešvarumai sukelia trintį ir taip sueikvojama daugiau energijos.

16.3 Pjovimo peilio susidėvėjimo ribų tikrinimas

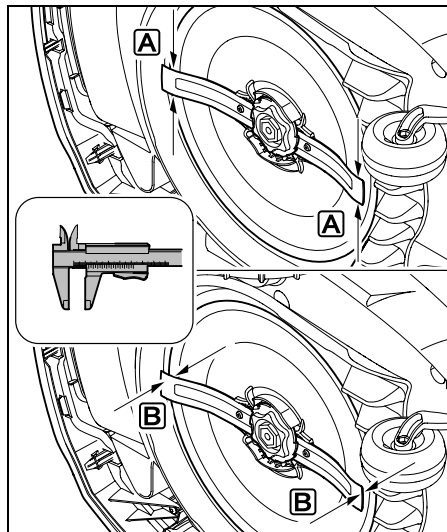


Pavojus susižeisti!

Susidėvėjęs pjovimo peilis gali nulūžti ir sunkiai sužeisti. Būtina laikytis peilio techninės priežiūros nurodymų. Pjovimo peilių dėvėjimasis priklauso nuo jų naudojimo vietos ir trukmės. Jei įrenginį statote ant smėlėto paviršiaus arba dažnai naudojate sausomis sąlygomis, pjovimo peilių apkrova padidėja ir jie itin greitai susidėvi.

Pjovimo peilį reikia keisti bent kas 200 darbo valandų – negaląsti. (⇒ 16.5)

- Aktyvinkite įrenginio blokuotę. (⇒ 5.2)
- Vejos pjovimo robotą pastatykite šonu ir atremkite į stabilią sieną. Kruopščiai nuvalykite pjovimo įrangą ir pjovimo peilį. (⇒ 16.2)



Peilio plotį A ir peilio storį B patikrinkite ištraukiamu peilio kalibravimo prietaisu.

A > 25 mm

B > 1,3 mm

Peilis turi būti pakeistas, kai išmatuotos vertės pasiekiamos vienoje ar kelyose vietose arba kai jos viršija leistinas ribas.

16.4 Pjovimo peilio išmontavimas ir įmontavimas



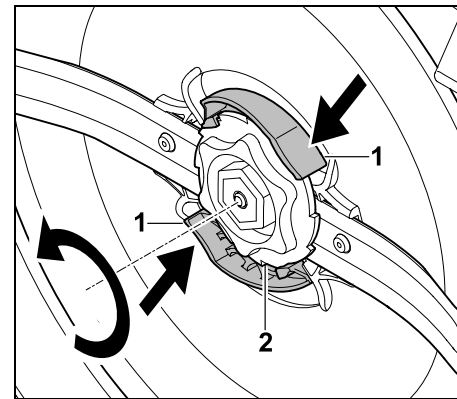
Pjovimo peilio naudojimo trukmė – 200 valandų. Prabėgus šiam laikui ekrane pasirodo atitinkamas pranešimas.

- Aktyvinkite įrenginio blokuotę (⇒ 5.2) ir užsimaukite pirštines.



- Vejos pjovimo robotą paverskite į šoną ir atremkite į stabilią sieną. Kruopščiai nuvalykite pjovimo įrangą ir pjovimo peilį. (⇒ 16.2)

Pjovimo peilio išmontavimas



Abi griebtuvinio disko plokštes (1) įspauskite viena ranka ir laikykite. Kita ranka išsukite fiksavimo veržlę (2). Pjovimo peilį išimkite kartu su fiksavimo veržle.



Pjovimo peilio įmontavimas

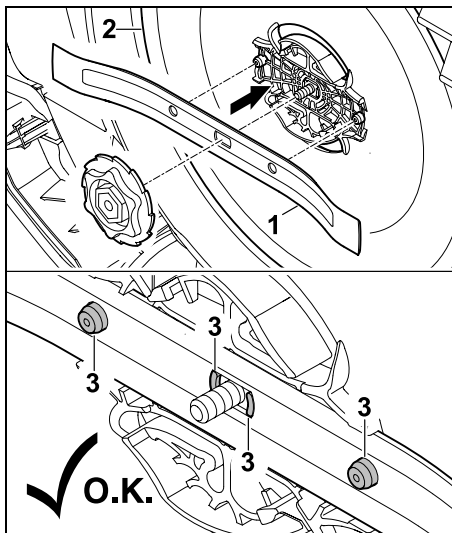


Pavojus susižeisti!

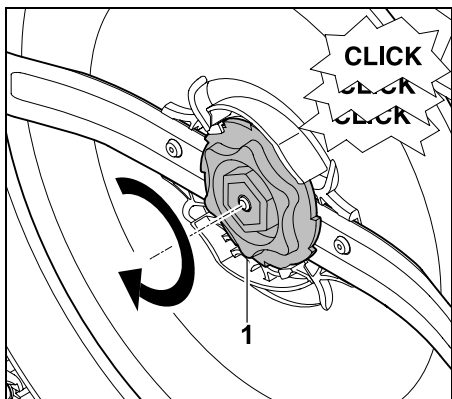
Prieš įmontuodami peilį patikrinkite, ar jis nepažeistas. Peilį reikia pakeisti, jei matomos įrantos ar įtrūkimai arba jei jis yra nusidėvėjęs. (⇒ 16.3)

Griebtuvinį diską ir fiksavimo veržlę reikia taip pat pakeisti, jei jie yra pažeisti (pvz., sulūžę, susidėvėję). Svarbu, kad fiksavimo veržlė stipriai užsifikuotų griebtuviniame diske.

- Prieš pradėdami montuoti nuvalykite peilį, griebtuvinį diską ir fiksavimo veržlę.



Pjovimo peilį (1), kaip parodyta, uždėkite ant griebtuvinio disko (2). Stebėkite, kad fiksavimo noselės (3) pjovimo peilyje būtų tinkamoje padėtyje.



Fiksavimo veržlę (1) užsukite iki galo. Priveržiant daug kartų pasigirsta spragtelėjimas. Atsargiai pakratykite ir patikrinkite, ar pjovimo peilis stipriai pritvirtintas.

- Įmontavę naują pjovimo peilį, peilio keitimą patvirtinkite meniu „Techninė priežiūra“. (⇒ 11.17)

16.5 Pjovimo peilio galandimas

Peilių **niekada** negaląskite.

STIHL rekomenduoja atšipusį pjovimo peilį **visada** pakeisti nauju.

- i** Tik naujas pjovimo peilis yra preciziškai tiksliai subalansuotas ir garantuoja tinkamą įrenginio veikimą bei žemą triukšmo emisijos lygį.

16.6 Griebtuvinio disko išmontavimas ir įmontavimas

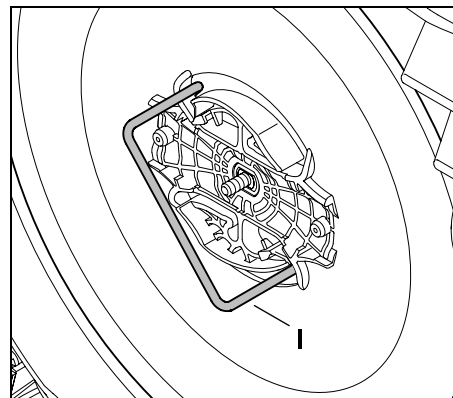
- i** Norint išvalyti pjovimo įrangą, griebtuvinį diską galima išmontuoti.

- Aktyvinkite įrenginio blokuotę (⇒ 5.2) ir užsimaukite pirštines.
- Vejos pjovimo robotą pastatykite šonu ir atremkite į stabilią sieną. Kruopščiai nuvalykite pjovimo įrangą ir pjovimo peilį. (⇒ 16.2)

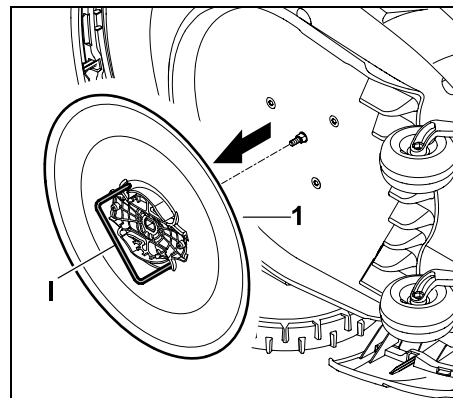


Griebtuvinio disko išmontavimas

- Išmontuokite pjovimo peilius. (⇒ 16.4)

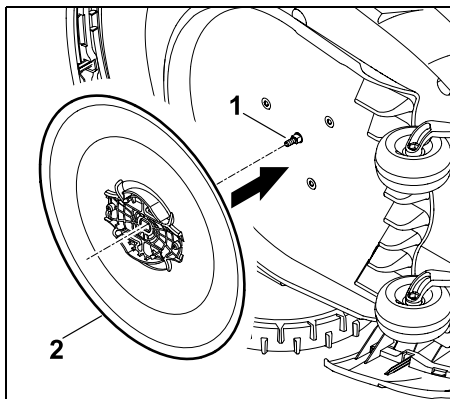


Įdėkite nuėmiklį (I) į griebtuvo diską, kaip parodyta, ir prieš laikrodžio rodyklę pasukite iki galo.



Viena ranka prilaikykite įrenginį. Nuimkite griebtuvinį diską (1), traukdami už nuėmiklio (I).

Griebtuvinio disko įmontavimas



Krupoščiai nuvalykite griebtuvinio disko (2) peilių veleną (1) ir movą. Griebtuvinį diską užmaukite iki galo ant peilių veleno.

- Sumontuokite pjovimo peilį. (⇒ 16.4)

16.7 Laido trūkio paieška



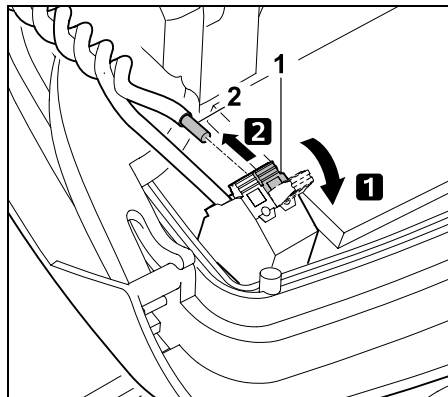
Nutrūkus vielai, greitai mirksi įkrovimo stotelės raudonas šviesos diodas. (⇒ 13.1) Vejos pjovimo roboto ekrane rodomas atitinkamas pranešimas.

Jei atlikdami nurodytus veiksmus vielos trūkio nerandate, kreipkitės į prekybos atstovą.

Laido trūkio paieška gali būti atliekama ir kai valdymo pultas nuimtas, ir kai uždėtas. Norint atlikti tikslią paiešką, valdymo pultas turėtų būti uždėtas.

- Prieš pradėdami laido trūkio paiešką, turite paspausti įkrovimo stotelės mygtuką **1-ą kartą** (šviesos diodas ir toliau greitai mirksi).

- Nuimkite įkrovimo stotelės dangtelį ir pakelkite skydą. (⇒ 9.2)



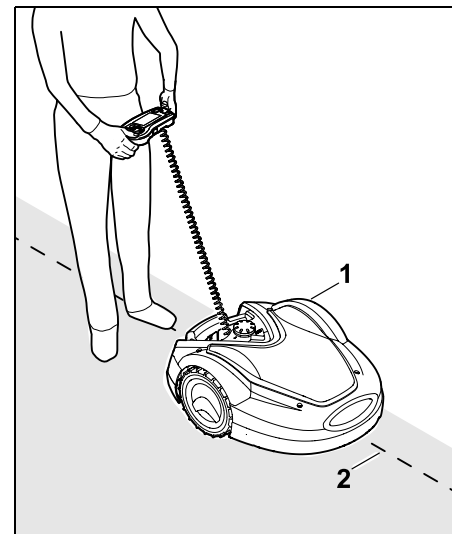
- 1** Atlenkite kairiąją atjungimo svirtį (1).
- 2** Ištraukite vielos galą (2) iš terminalų bloko ir po to nuleiskite atjungimo svirtį.

- Užlenkite skydą ir uždėkite įkrovimo stotelės dangtelį. (⇒ 9.2)

Toliau laido trūkio paieška aprašyta pagal laikrodžio rodyklę, t. y. ribojimo viela, pradedant nuo įkrovimo stotelės, tikrinama laikrodžio rodyklės kryptimi. Jei reikia, paieška gali būti vykdoma ir priešinga laikrodžio rodyklei kryptimi, tuomet iš priveržimo bloko ištraukiamas dešinysis vielos galas.

- Jei reikia, nuimkite valdymo pultą. (⇒ 15.2)
- Meniu „Techninė priežiūra“ pasirinkite įrašą „Laido trūkio paieška“ ir patvirtinkite mygtuku OK. (⇒ 11.17)

Paieška nuėmus valdymo pultą:



Nuo įkrovimo stotelės eikite pakui vejos pjovimo robotą (1) prie pjaunamo ploto krašto **pagal laikrodžio rodyklę**. Tam įrenginį valdykite kryžiuoko formos mygtuku ir stebėkite, kad ribojimo viela (2) būtų po vielos jutikliais. Vielos jutikliai saugiai sumontuoti vejos pjovimo roboto priekinės srities kairėje ir dešinėje pusėje. Ieškant laido trūkio ekrane rodomas **signalo intensyvumas**, vielos jutiklių padėtis virš ribojimo vielos yra optimali, kai reikšmė yra didžiausia.

Kai vielos jutikliai tinkamai priima vielos signalą, ekrane rodomas simbolis **Vielos signal. OK**.

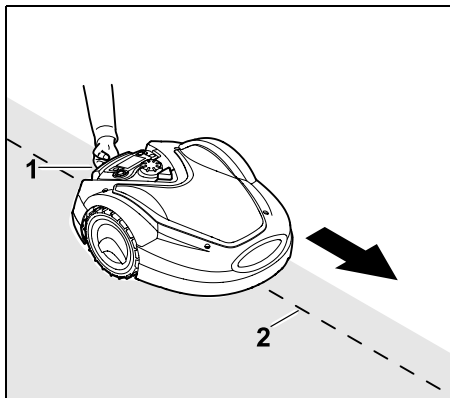


Vielos trūkio srityje sumažėja signalo intensyvumas ir ekrane rodomas simbolis **Vielos signalo tikrinimas**.



- Trūkio vietą šuntuokite vielos jungtimi (⇒ 12.16), prireikus trūkio vietoje iš naujo nutieskite ribojimo vielą.
- Vėl prijunkite kairįjį vielos galą. (⇒ 9.11)
- Jei laido trūkis buvo tinkamai pašalintas, šviečia raudonas šviesos diodas. (⇒ 13.1)

Tiksli paieška uždėjus valdymo pultą:



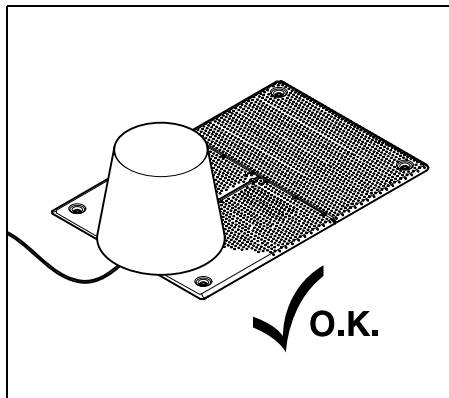
Vejos pjovimo robotą truputį kilstelėkite už pernešimo rankenos (1) ir nustatykite varančiuosius ratus. Įrenginį atremkite ant priekinių ratų ir važiuokite pagal ribojimo vielą (2). Toliau atliekami tokie pat veiksmai, kaip ir ieškant nuėmus valdymo pultą.

16.8 Laikymas ir žiemos pertrauka

Jei vejos pjovimo roboto nenaudosite **ilgesnį laiką** (pvz., žiemą, tam tikrą laiką), atkreipkite dėmesį į šiuos punktus:

- Įkraukite akumuliatorių (⇒ 15.8).
- Išjunkite automatiką (⇒ 11.5)
- Nustatykite aukščiausią apsaugos lygmenį (⇒ 11.16).

- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Aktyvuoti en. taup. rež. ECO (⇒ 11.11)
- Aktyvinkite įrenginio blokuotę (⇒ 5.2)
- Maitinimo bloko kištuką atjunkite nuo elektros tinklo
- Kruopščiai nuvalykite visas vejos pjovimo roboto ir įkrovimo stotelės išorines dalis



Uždenkite įkrovimo stotelę tinkamu kibiru, kibirą pritvirtinkite.

- Stovintį ant ratukų vejos pjovimo robotą laikykite sausoje, uždaroje ir nedulkėtoje patalpoje. Įsitinkite, kad įrenginys yra vaikams nepasiekiamoje vietoje.
- Vejos pjovimo robotą laikykite tik saugios eksploatuoti būklės
- Visi varžtai turi būti tvirtai prisukti. Atnaujinkite nebeįskaitomas pavojaus ir išpėjamasias nuorodas, pritvirtintas prie įrenginio, patikrinkite, ar ant viso įrenginio nėra susidėvėjimo požymių ir pažeidimų. Susidėvėjusias arba pažeistas dalis pakeiskite.
- Prieš sandėliavimą pašalinkite galimus įrenginio gedimus.



Ant vejos pjovimo roboto niekada nedėkite ir nelaikykite daiktų.

Laikymo patalpoje temperatūra neturėtų nukristi žemiau nei 5 °C.

Vejos pjovimo roboto eksploatacijos atnaujinimas ilgesnį laiką jo nenaudojus:



Ilgesnį laiką nenaudojus vejos pjovimo roboto gali reikėti pakoreguoti datą ir paros laiką. Įjungus įrenginį bus rodomi atitinkami parinkties langai. Jei parinkties langai neparodomi automatiškai, patikrinkite datą ir paros laiką meniu „Nuostatai“ ir, jei reikia, pakoreguokite. (⇒ 11.11)

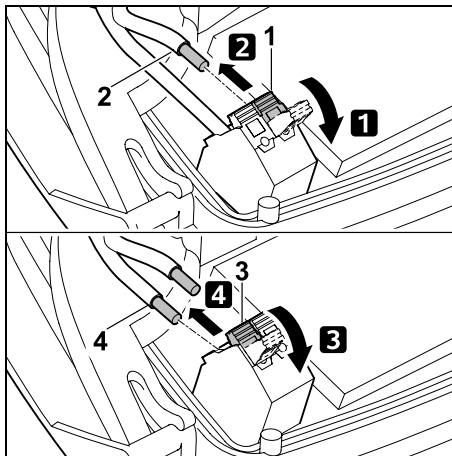
- Pjaunamo ploto paruošimas: surinkite pašalinius daiktus ir labai aukštą veją trumpai nupjaukite įprasta vejapjove.
- Atlaisvinkite įkrovimo stotelę ir prijunkite maitinimo bloką prie elektros tinklo.
- Įkraukite akumuliatorių (⇒ 15.8).
- Patikrinkite pjovimo planą ir prireikus pakeiskite. (⇒ 11.6)
- Įjunkite automatiką (⇒ 11.5).
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Jei reikia, aktyvinkite en. taup. rež. GPRS (⇒ 11.11) ir įjunkite GPS apsaugą. (⇒ 5.10)

16.9 Įkrovimo stotelės išmontavimas

Jei vejos pjovimo roboto nenaudosite **ilgesnį laiką** (pvz., žiemą), galima išmontuoti įkrovimo stotelę.

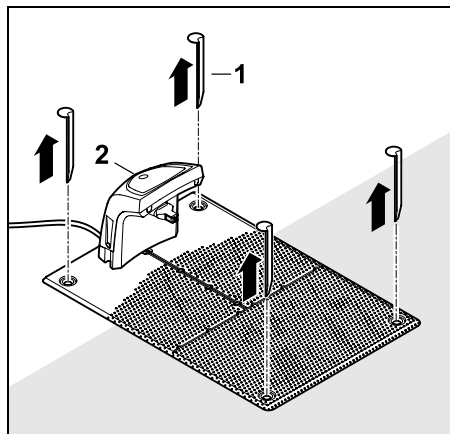
- Paruoškite vejos pjovimo robotą ilgam nenaudojimui (⇒ 16.8)
- Maitinimo bloko kištuką atjunkite nuo elektros tinklo

- Nuimkite įkrovimo stotelės dangtelį ir pakelkite skydą (⇒ 9.2)



- 1** Atlenkite kairiąją atjungimo svirtį (1).
- 2** Išimkite kairinį vielos galą (2) iš priveržimo bloko. Vėl užlenkite atjungimo svirtį (1).
- 3** Atlenkite dešiniąją atjungimo svirtį (3).
- 4** Išimkite dešinįjį vielos galą (4) iš priveržimo bloko. Vėl užlenkite atjungimo svirtį (3).

- Skydo užlenkimas (⇒ 9.2)
- Ištraukite kairinį ir dešinįjį ribojimo vielos galus iš įkrovimo stotelės atskirai vieną nuo kito
- Uždėkite įkrovimo stotelės dangtelį (⇒ 9.2).



Ištraukite kuolelius (1), iš vejų ploto pašalinkite įkrovimo stotelę (2) su prijungtu maitinimo bloku, juos gerai nuvalykite (drėgna šluoste) ir padėkite laikyti.

- Vejų pjovimo robotą su įkrovimo stotele ir maitinimo bloku standartinėje padėtyje laikykite sausoje, uždaroje ir nedulkėtoje patalpoje. Vejų pjovimo robotą prijunkite prie įkrovimo stotelės. Įsitinkinkite, kad įrenginys yra vaikams nepasiekiamoje vietoje.
- Ribojimo vielos laisvus galus apsaugokite nuo aplinkos poveikio, pvz., apvyniokite tinkama izoliacine juosta.
- Vėl montuojant įkrovimo stotelę, kaip ir montuojant pirmą kartą, svarbu teisingai prijungti dešinįjį ir kairinį ribojimo vielos galus. (⇒ 9.9)

17. Įprastos atsarginės dalys

Pjovimo peilis
6309 702 0102

Akumuliatorius AAI 131
skirtas RMI 632, RMI 632 C
6309 400 6504

Akumuliatorius AAI 201
skirtas RMI 632 P, RMI 632 PC
6309 400 6516

18. Priedai

- **STIHL Kit S** skirtas vejų plotams iki 500 m²
- **STIHL Kit L** skirtas vejų plotams nuo 2000 m² iki 4000 m²
- Fiksavimo vinys **STIHL AFN 075**
- Ribojimo viela **STIHL ARB 501**:
ilgis: 500 mm
Skersmuo: 3,4 mm
- Vielos jungtis **STIHL ADV 010**
- Mažų plotų modulis **STIHL AKM 100**

Įrenginiui galima įsigyti kitų priedų. Daugiau informacijos jums suteiks STIHL prekybos atstovas, jos rasite internete (www.stihl.com) arba STIHL kataloge.



Saugumo sumetimais su įrenginiu galima naudoti tik STIHL patvirtintus priedus.

19. Dėvėjimosi mažinimas ir priemonės, padedančios išvengti gedimų

Svarbios gaminių grupės techninės ir kitokios priežiūros nuorodos

Vejos pjovimo robotas, akumuliatorinis (STIHL RMI)

Bendrovė STIHL neatsako už materialinę ir asmeninę žalą, jei ji kilo dėl naudojimo instrukcijos nuorodų, susijusių su sauga, valdymu ir technine priežiūra, nesilaikymo ar neleistinų priedų arba atsarginių dalių naudojimo.

Būtinai laikykitės toliau pateiktų svarbių nuorodų, kad nesugadintumėte savo STIHL įrenginio ir jį nesusidėvėtų per greitai.

1. Susidėvinčios dalys

Kai kurios STIHL įrenginio dalys, net ir naudojamos pagal paskirtį, dyla. Tai įprasta, todėl, atsižvelgiant į naudojimo pobūdį ir trukmę, šios dalys turi būti laiku pakeistos.

Tokios dalys yra:

- pjovimo peilis;
- akumuliatorius.

2. Šioje naudojimo instrukcijoje pateiktų nuorodų laikymasis

STIHL įrenginys turi būti naudojamas, techniškai prižiūrimas ir saugomas taip, kaip aprašyta šioje naudojimo instrukcijoje. Už visus gedimus, atsiradusius nesilaikant saugumo nuorodų, priežiūros taisyklių ir techninių reikalavimų, atsako pats naudotojas.

Ypač tai galioja šiais atvejais:

- netinkamai naudojant akumuliatorių (įkraunant, laikant);
- naudojant netinkamą elektros jungtį (įtampą),
- kai atliekami gaminio pakeitimai, kurių neaprobavo STIHL,
- naudojant šiam įrenginiui neleistinus, nepritaikytus ar nekokybiškus įrankius ir priedus,
- kai gaminys naudojamas ne pagal paskirtį,
- naudojant gaminį sporto renginiuose arba varžybose,
- atsiradus gedimams, kai sugedus konstrukcinėms dalims gaminys tebenaudojamas.

3. Techninės priežiūros darbai

Visi darbai, nurodyti skyriuje „Techninė priežiūra“, turi būti atliekami reguliariai.

Jei naudotojas negali šių techninės priežiūros darbų atlikti pats, jis privalo kreiptis į prekybos atstovą.

STIHL rekomenduoja, kad techninės priežiūros ir remonto darbus atliktų tik STIHL prekybos atstovas.

STIHL prekybos atstovai reguliariai mokomi, jiems suteikiama reikalinga techninė informacija.

Neatlikus tokių darbų laiku, gali atsirasti gedimų, už kuriuos atsako pats įrenginio naudotojas.

Prie jų priskiriami ir tokie gedimai:

- įrenginio pažeidimai dėl nekrūopštaus ar netinkamo valymo;
- korozija ir netiesioginiai gedimai dėl netinkamo laikymo;

- įrenginio gedimai, atsiradę dėl nekokybiškų atsarginių dalių naudojimo;
- gedimai dėl ne laiku atliktos ar neatidžios techninės priežiūros, gedimai dėl techninės priežiūros ir remonto darbų, atliktų ne prekybos atstovo dirbtuvėse.

20. Aplinkos apsauga

Pakuotės, įrenginys ir priedai pagaminti iš perdirbamų medžiagų, todėl juos reikia atitinkamai utilizuoti.

Jei medžiagos likučius utilizuosite atskirai ir laikydamiesi aplinkos apsaugos reikalavimų, juos bus galima perdirbti ir dar kartą panaudoti. Todėl, pasibaigus įprastam įrenginio naudojimo laikui, jį reikia pristatyti į vertingų medžiagų surinkimo punktą. Utilizuodami ypač atkreipkite dėmesį į skyriuje „Utilizavimas“ pateiktus duomenis. (⇒ 6.11)



Atliekas, pvz., akumuliatorius, visada tinkamai utilizuokite. Laikykitės vietos reikalavimų.



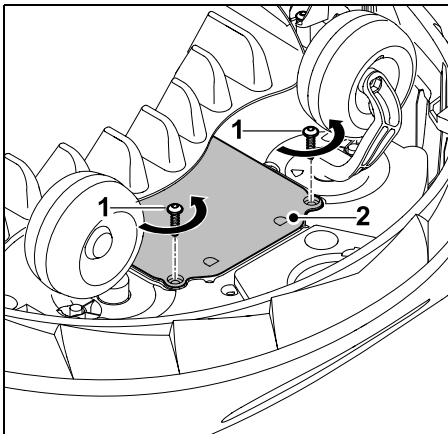
Li-Ion

Ličio jonų akumuliatorių neutilizuokite kartu su buitinėmis atliekomis, tačiau atiduokite prekybos atstovui arba į kenksmingų medžiagų surinkimo punktą.

20.1 Akumuliatoriaus išmontavimas

- Suaktyvinkite įrenginio blokuotę. (⇒ 5.2)
- Nustatykite mažiausią pjovimo aukštį. (⇒ 9.6)

- Apverskite vejos pjovimo robotą.



Išsukite varžtus (1) ir nuimkite dangtį (2).

- Išimkite akumuliatorių iš akumulatoriaus dėklo (⇒ 9.5), vėl uždėkite dangtį ir įsukite varžtus.



Pavojus susižeisti!

Stenkitės nepažeisti akumulatoriaus.

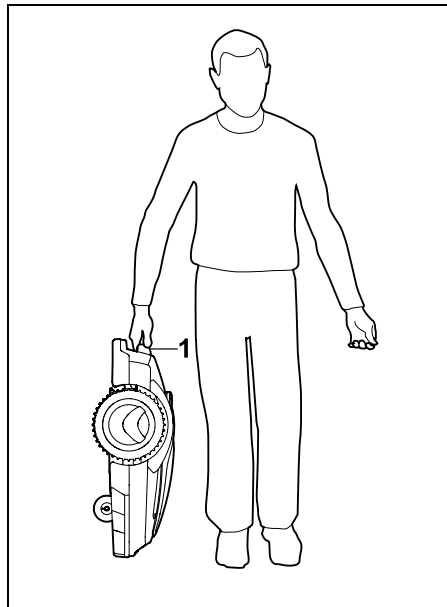
21. Gabenimas



Pavojus susižeisti!

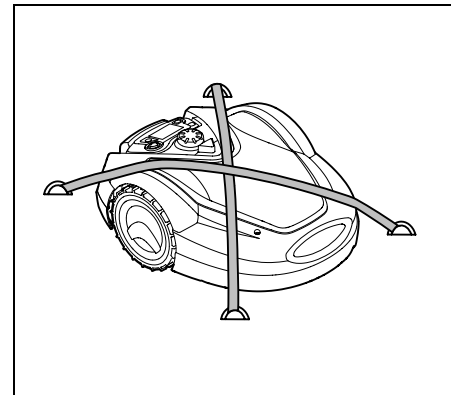
Prieš gabendami atidžiai perskaitykite skyrių „Jūsų saugumui“ (⇒ 6.), ypač poskyrį „Įrenginio gabenimas“ (⇒ 6.5), ir tiksliai laikykitės visų saugos nurodymų – visada suaktyvinkite įrenginio blokuotę. (⇒ 5.2)

21.1 Įrenginio kėlimas arba nešimas



Vejapjovę pakelkite už gabenimo rankenos (1) ir neškite. Stenkitės, kad nuo jūsų kūno, ypač kojų ir pėdų, iki pjovimo peilio visada liktų gana didelis atstumas.

21.2 Įrenginio tvirtinimas



Vejapjovę užfiksuokite ant krovimo platformos. Tam įrenginį, kaip pavaizduota, užfiksuokite tinkamomis tvirtinimo priemonėmis (diržais, lynais).

Kartu gabenamas įrenginio dalis (pvz., įkrovimo stotelę, smulkias dalis) taip pat užfiksuokite, kad jos nenuslystų.

22. ES gamintojo atitikties deklaracija

22.1 Vejos pjovimo robotas, automatinis ir akumulatorinis (RMI) su įkrovimo stotele (ADO)

STIHL Tirol GmbH
Hans Peter Stihl-Straße 5
6336, Langkampfenas
Austrija

atsakingai pareiškia, kad

Konstrukcijos tipas:	Vejapjovė, automatinė ir akumulatorinė
Gamintojo ženklas:	STIHL

Tipas: RMI 632.0
RMI 632.0 P
RMI 632.0 C
RMI 632.0 PC

Serijos Nr.: 6309

Konstrukcijos tipas: Įkrovimo stotelė

Gamintojo ženklas: STIHL

Tipas: ADO 601
Aparatinė
programinė
įranga V 1.02 -
1.07

Serijos Nr.: 6309

atitinka atitinkamus direktyvų nuostatus
2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC,
2014/53/EU ir sukonstruotas ir
pagamintas pagal gamybos datos metu
galiojančias šių standartų versijas:
EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN
55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN
61000-3-3

ETSI EN 301 489-1 V 2.2.0 (2017-03)
ETSI EN 301 489-3 V 2.2.1 (2017-03)
ETSI EN 303 447 V 1.1.1 (2017-09)
papildomai RMI 632.0 C, RMI 632.0 PC:

ETSI EN 300 440-2 V 2.1.1 (2017-03)
ETSI EN 301 489-52 V 1.1.0 (2016-11)
ETSI EN 301 511 V 9.0.2 (2017-04)
Paskelbtoji įstaiga „TÜV Rheinland LGA
Products GmbH“, Nr. 0197, patikrina
atitikimą pagal Direktyvos III priedo B
modulį 2014/53/EU ir išdavė tokį ES tipo
tyrimo sertifikatą:
RT 60122184 0001

Techniniai dokumentai saugomi:
STIHL Tirol GmbH
Leidimas gaminiui

Pagamavimo metai ir variklio numeris
(serijos numeris) nurodyti ant įrenginio.

Langkampfenas, sausio 2 d.2019

STIHL Tirol GmbH

einantis pareigas



Sven Zimmermann

Konstravimo skyriaus vadovas

23. Techniniai duomenys

RMI 632.0, RMI 632.0 P, RMI 632.0 C, RMI 632.0 PC:

Serijos Nr.	6309
Pjovimo sistema	Mulčiavimo- pjovimo įranga
Pjovimo įranga	Peilio laikiklis
Pjovimo plotis	28 cm
Pjovimo įrangos sūkių skaičius	3150 sūk./min.
Akumuliatoriaus tipas	Ličio jonų
Akumuliatoriaus įtampa U_{DC}	29 V
Pjovimo aukštis	20 - 60 mm
Apsaugos klasė	III
Apsaugos tipas	IPX4
Pagal direktyvą 2006/42/EC ir standartą EN 50636-2-107:	

RMI 632.0, RMI 632.0 P, RMI 632.0 C, RMI 632.0 PC:

Išmatuotas garso galios lygis L_{WA}	59 dB(A)
Nuokrypis K_{WA}	3 dB(A)
$L_{WA} + K_{WA}$	62 dB(A)
Garso slėgio lygis L_{pA}	48 dB(A)
Nuokrypis K_{pA}	3 dB(A)
Ilgis	73 cm
Plotis	54 cm
Aukštis	27 cm
RMI 632.0, RMI 632.0 C, RMI 632.0 P:	
Svoris	13 kg
RMI 632.0 PC:	
Svoris	14 kg

RMI 632.0, RMI 632.0 C:

Maks. pjauamo ploto dydis	3000 m ²
Galia	120 W
Maitinimo blokas	HLG-120H
	2,9 A

Akumuliatoriaus pavadinimas	AAI 131
Akumuliatoriaus energija	130 Wh
Akumuliatoriaus talpa	4,5 Ah
Akumuliatoriaus svoris	1,10 kg

RMI 632.0 P, RMI 632.0 PC:

Maks. pjauamo ploto dydis	4000 m ²
Galia	185 W
Maitinimo blokas	HLG-185H
	4,4 A

RMI 632.0 P, RMI 632.0 PC:

Akumulatoriaus pavadinimas	AAI 201
Akumulatoriaus energija	194 Wh
Akumulatoriaus talpa	6,8 Ah
Akumulatoriaus svoris	1,40 kg

Mobilusis radijo ryšys:

Palaikomos dažnių juostos	E-GSM-900 DCS-1800
---------------------------	-----------------------

Didžiausia spinduliuotės perdavimo galia

E-GSM-900:	880 - 915 MHz: 33,0 dBm
DCS-1800:	1710 - 1785 MHz: 30,0 dBm

Įkrovimo stotelė ADO 601:

Įtampa U_{DC}	42 V
Apsaugos klasė	III
Apsaugos tipas	IPX1
Svoris	3 kg

Ribojimo viela ir orientyrinis kabelis

Dažnio sritis:	1,0 kHz - 90 kHz
Maksimalus lauko stipris:	<72 μ A/m

Maitinimo blokas:

Įtampa U_{AC}	100 - 240 V
Dažnis	50/60 Hz
Įtampa U_{DC}	42 V
Apsaugos klasė	I
Apsaugos tipas	IP67

STIHL akumuliatorių gabenimas:

STIHL akumulatoriai atitinka UN žinyno ST/SG/AC.10/11/5 perž. III dalies 38.3 poskyryje nurodytas sąlygas.

Veždamas keliais, naudotojas gali šiuos STIHL akumulatorius gabenti į įrenginio naudojimo vietą be specialių įsipareigojimų.

Gabenant oru arba jūrų transportu, būtina laikytis šalyje galiojančių reikalavimų.

Papildomas gabenimo taisyklės žr. <http://www.stihl.com/safety-data-sheets>

REACH

REACH – tai EB reglamentas dėl cheminių medžiagų registracijos, įvertinimo, autorizacijos ir apribojimų. Informaciją apie REACH reglamento (EB) Nr. 1907/2006 vykdymą žr. ties www.stihl.com/reach.

24. Pranešimai

Pranešimai informuoja apie aktyvias klaidas, sutrikimus ir rekomendacijas. Jie rodomi dialogo lange ir paspaudus OK mygtuką gali būti ijungti meniu „Pranešimai“. (⇒ 11.9)

Rekomendacijos ir aktyvūs pranešimai rodomi ir būsenos rodmenyje. (⇒ 11.2)

Išsamioje informacijoje apie pranešimus galima rasti pranešimo kodą, atsiradimo laiką, svarbumo lygį ir atsiradimo dažnumą.

- **Rekomendacijoms** priskiriamas „žemas“ svarbumo lygis arba jos pažymimos kaip „Informacija“, būsenos rodmenyje pakaitomis rodomas svarbumo lygis ir tekstas „iMow parengtas naudoti“. Vejos pjovimo robotą galima toliau eksploatuoti, toliau veikia automatinis režimas.
- **Sutrikimams** priskiriamas „vidutinis“ svarbumo lygis ir naudotojas turi atlikti tam tikrą veiksmą. Vejos pjovimo robotą galima pradėti eksploatuoti tik pašalinus triktį.
- Jei **klaidoms** priskirtas „aukščiausias“ svarbumo lygis, ekrane pasirodo tekstas „Susisiekti su prekybos atstovu“. Vejos pjovimo robotą galima pradėti eksploatuoti tik tuomet, kai STIHL prekybos atstovas pašalina klaidas.

i Jei pritaikius nurodytas priemones pranešimas vis tiek išlieka, reikia susisiekti su STIHL prekybos atstovu.

Nepateikiamas klaidų, kurias gali šalinti tik STIHL prekybos atstovas, sąrašas. Jei atsirastų viena iš klaidų, prekybos atstovui reikia nurodyti 4 simbolių klaidos kodą ir klaidos tekstą.

i **RMI 632 C, RMI 632 PC**
Pranešimai, kurie trukdo įprastinei eksploatacijai, rodomi ir programoje. (⇒ 10.)

Nusiuntus pranešimą, įsijungia vejos pjovimo roboto budėjimo režimas ir išjungiamas mobilusis radijo ryšys, kad būtų tausojamas akumulatorius.

Pranešimas

0001 – Duomenys atnaujinti
Jei norite atblokuoti, spauskite OK.

Galima priežastis

- Buvo atnaujinta įrenginio programinė įranga.
- Nutrūko įtampos tiekimas.
- Programinės arba aparatinės įrangos klaida.

Ką daryti?

- Paspaudus mygtuką OK, vejos pjovimo robotas toliau pjauna pagal iš anksto parinktus nuostatus – patikrinkite ir pakoreguokite nuostatus (datą, paros laiką, pjovimo planą).

Pranešimas

0100 – Akumuliatorius išsikrovė
Įkraukite akumuliatorių.

Galima priežastis

- Per maža akumuliatoriaus įtampa.

Ką daryti?

- Vėjos pjovimo robotą įstatykite į įkrovimo stotelę, kad būtų įkrautas akumuliatorius (⇒ 15.8).

Pranešimas

0180 – Žema temperatūra
Nepasiekta temperatūros sritis.

Galima priežastis

- Per žema vejos pjovimo roboto vidaus temperatūra.

Ką daryti?

- Pašildykite vejos pjovimo robotą.

Pranešimas

0181 – Aukšta temperatūra
Viršyta temperatūros sritis.

Galima priežastis

- Per aukšta vejos pjovimo roboto vidaus temperatūra.

Ką daryti?

- Palaukite, kol vejos pjovimo robotas atvės.

Pranešimas

0183 – Per aukšta temperatūra
žr. 0181 pranešimą

Pranešimas

0185 – Aukšta temperatūra
žr. 0181 pranešimą

Pranešimas

0186 – Žema temperatūra
žr. 0180 pranešimą

Pranešimas

0187 – Aukšta temperatūra
žr. 0181 pranešimą

Pranešimas

0302 – Pavaros variklio klaida
Viršyta temperatūros sritis.

Galima priežastis

- Per aukšta kairiojo pavaros variklio temperatūra.

Ką daryti?

- Palaukite, kol vejos pjovimo robotas atvės.

Pranešimas

0305 – Pavaros variklio klaida
Užstrigo kairysis ratas.

Galima priežastis

- Per didelė kairiojo varančiojo rato apkrova.

Ką daryti?

- Nuvalykite vejos pjovimo robotą (⇒ 16.2).
- Pašalinkite pjaunamame plote esančius nelygumus (urvus, įdubimus).

Pranešimas

0402 – Pavaros variklio klaida
Viršyta temperatūros sritis.

Galima priežastis

- Per aukšta temperatūra dešiniajame pavaros variklyje.

Ką daryti?

- Palaukite, kol vejos pjovimo robotas atvės.

Pranešimas

0405 – Pavaros variklio klaida
Užstrigo dešinysis ratas.

Galima priežastis

- Per didelė dešiniojo varančiojo rato apkrova.

Ką daryti?

- Nuvalykite vejos pjovimo robotą (⇒ 16.2).
- Pašalinkite pjaunamame plote esančius nelygumus (urvus, įdubimus).

Pranešimas

0502 – Pjovimo variklio klaida
Viršyta temperatūros sritis.

Galima priežastis

- Per aukšta pjovimo variklio temperatūra.

Ką daryti?

- Palaukite, kol vejos pjovimo robotas atvės.

Pranešimas

0505 – Pjov. varik. klaida
Užstrigo pjovimo peilis.

Galima priežastis

- Tarp griebtuvinio disko ir pjovimo įrangos korpuso pateko purvo.
- Nepavyksta įjungti pjovimo variklio.
- Pjovimo variklio perkrova.

Ką daryti?

- Nuvalykite pjovimo peilį ir pjovimo įrangą (⇒ 16.2).
Nuvalykite griebtuvinį diską (⇒ 16.6).
- Nustatykite didesnę pjovimo aukštį (⇒ 9.6).
- Pašalinkite pjaunamame plote esančius nelygumus (urvus, įdubimus).

Pranešimas

0701 – Akumuliatoriaus temperatūra
Nesiekia temperatūros sritis

Galima priežastis

- Per žema arba per aukšta akumuliatoriaus temperatūra

Ką daryti?

- Pašildykite vejos pjovimo robotą arba palaukite, kol jis atvės, – atkreipkite dėmesį į leistiną akumuliatoriaus temperatūros sritį (⇒ 6.4).

Pranešimas

0703 – Akumuliat. išsikrovė
žr. 0100 pranešimą

Pranešimas

0704 – Akumuliat. išsikrovė
žr. 0100 pranešimą

Pranešimas

1000 – Pramušimas
Viršytas leistinas polinkis.

Galima priežastis

- Polinkio jutiklis užfiksavo pramušimą.

Ką daryti?

- Vejos pjovimo robotą pastatykite ant ratų, patikrinkite, ar jis nepažeistas ir patvirtinkite pranešimą paspausdami OK.

Pranešimas

1010 – iMow pakeltas
Jei norite atblokuoti, spauskite OK.

Galima priežastis

- Vejos pjovimo robotas buvo pakeltas už gaubto.

Ką daryti?

- Patikrinkite, ar gaubtas juda, ir patvirtinkite pranešimą paspausdami OK.

Pranešimas

1030 – Gaubto klaida
Patikrinkite gaubtą.
Tada paspauskite OK.

Galima priežastis

- Gaubtas neatpažintas.

Ką daryti?

- Patikrinkite gaubtą (ar juda, ar stipriai pritvirtintas) ir patvirtinkite pranešimą paspausdami OK.

Pranešimas

1100 – Valdymo pultas
Valdymo pultas nuimtas važiuojant.

Galima priežastis

- Valdymo pultas nuimtas įrenginiui veikiant automatinio režimu.

Ką daryti?

- Patvirtinkite pranešimą paspausdami OK – uždėjus valdymo pultą, vėl bus tęsiamas automatinis režimas.

Pranešimas

1120 – Gaubtas užblokuotas
Patikrinkite gaubtą.
Tada paspauskite OK.

Galima priežastis

- Atpažintas neišvengiamas susidūrimas.

Ką daryti?

- Patraukite vejos pjovimo robotą, jei reikia, pašalinkite kliūtį ir pakeiskite ribojimo vielos padėtį, po to patvirtinkite pranešimą paspausdami OK.
- Patikrinkite, ar gaubtas juda, ir patvirtinkite pranešimą paspausdami OK.

Pranešimas:

1125 – Pašalinkite kliūtį
Patikrinkite nutiestą vielą

Galima priežastis:

- Netiksliai nutiesta ribojimo viela

Ką daryti:

- Patikrinkite, kaip nutiesta ribojimo viela, iMow Ruler patikrinkite atstumus (⇒ 12.5)

Pranešimas

1130 – Užstrigo
Ištraukite iMow.
Tada paspauskite OK.

Galima priežastis

- Užstrigo vejos pjovimo robotas.
- Varantieji ratai persisuka.

Ką daryti?

- Patraukite vejos pjovimo robotą, pašalinkite pjaunamame plote esančius nelygumus ir pakeiskite ribojimo vielos padėtį, tada patvirtinkite pranešimą paspausdami OK.
- Nuvalykite varančiuosius ratus, išjunkite veikimo režimą, jei lyja lietus, o tada patvirtinkite pranešimą paspausdami OK (⇒ 11.12).

Pranešimas:

1131 – užstrigo
Kai paviršiai lygūs:
išjunkite ASM

Galimos priežastys:

- ASM taip pat įjungtas ant lygaus paviršiaus

Ką daryti?

- Kai paviršiai lygūs, išjunkite ASM (⇒ 11.14)

Pranešimas

1135 – už
iMow pjaunamo ploto ribų.

Galima priežastis

- Vejos pjovimo robotas yra už pjaunamo ploto.

Ką daryti?

- Vejos pjovimo robotą pastatykite ant pjaunamo ploto.

Pranešimas

1140 – Per status
Patikrinkite nutiestą vielą.

Galima priežastis

- Polinkio jutiklis užfiksavo didesnę nei 22° šlaitą.

Ką daryti?

- Pakeiskite ribojimo vielos padėtį, atitverkite statesnius nei 22° vejos plotus.

Pranešimas

1160 – Paspausta rankena
Jei norite atblokuoti, spauskite OK.

Galima priežastis

- Vejos pjovimo robotas buvo pakeltas už gabenimo rankenos.

Ką daryti?

- Patvirtinkite pranešimą, paspausdami OK.

Pranešimas

1170 – nėra signalo
įjunkite įkrovimo stotelę

Galimos priežastys:

- Įkrovimo stotelė išjungta
- Eksploatuojant nebegaunamas laido signalas.

- Vejos pjovimo robotas yra už pjaunamo ploto.
- Buvo pakeista įkrovimo stotelė arba elektros mazgai.

Ką daryti?

- Įjunkite įkrovimo stotelę ir duokite komandą pjauti
- Patikrinkite srovės tiekimą įkrovimo stotelei
- Patikrinkite įkrovimo stotelės šviesos diodus. Eksploatuojant turi nuolat šviesti raudonas šviesos diodas (⇒ 13.1)
- Vejos pjovimo robotą pastatykite ant pjaunamo ploto.
- Sujunkite vejos pjovimo robotą su įkrovimo stotele (⇒ 11.16)

Pranešimas:

1180 – iMow prijungti prie įkrovimo stotelės
Automat. prij. prie įkrovimo stotelės negalimas

Galima priežastis:

- Įkrovimo stotelės nerasta
- Netinkamai įrengta pereinamosios linijos pradžia arba pabaiga

Ką daryti?

- Patikrinkite įkrovimo stotelės šviesos diodus, jei reikia, įjunkite įkrovimo stotelę (⇒ 13.1).
- Patikrinkite, kaip prijungta (⇒ 15.7).
- Patikrinkite piltuvo formos įvažiavimą ir išvažiavimą prie linijos (⇒ 12.11)

Pranešimas

1190 – Prijungimo prie įkrovimo stotelės klaida
Įkrovimo stotelė užimta.

Galima priežastis:

- Prie įkrovimo stotelės prijungtas antrasis vejų pjovimo robotas.

Ką daryti?

- Vėjos pjovimo robotą prijunkite, kai atsilaisvins įkrovimo stotelė.
-

Pranešimas

1200 – Pjovimo variklio klaida
žr. 0505 pranešimą

Pranešimas

1210 – Pavaros variklio klaida
Užstrigo ratas.

Galima priežastis:

- Per didelė vieno varančiojo rato apkrova.

Ką daryti?

- Nuvalykite vėjos pjovimo robotą (⇒ 16.2).
 - Pašalinkite pjaunamame plote esančius nelygumus (urvus, įdubimus).
-

Pranešimas

1220 – Atpažintas lietus
Pjovimas nutrauktas.

Galima priežastis:

- Pjovimo etapas nutrauktas arba nepradėtas dėl lietaus.

Ką daryti?

- Nereikia atlikti jokių veiksmų, jei reikia, nustatykite lietaus jutiklį (⇒ 11.12).

Pranešimas

1230 – Prijungimo prie įkrovimo stotelės klaida
iMow prijunkite prie įkrovimo stotelės

Galima priežastis:

- Įkrovimo stotelė rasta, automatinis prijungimas prie įkrovimo stotelės negalimas

Ką daryti?

- Patikrinkite, kaip prijungta, jei reikia, vėjos pjovimo robotą prijunkite prie įkrovimo stotelės rankiniu būdu (⇒ 15.7)
 - Patikrinkite ribojimo vielą – užtikrinkite, kad ji būtų tinkamai nutiesta įkrovimo stotelės srityje (⇒ 9.10)
-

Pranešimas

2000 – Signalo triktis
iMow prijungti prie įkrovimo stotelės.

Galima priežastis:

- Klaidingas vielos signalas, reikia tiksliai suderinti.

Ką daryti?

- Vėjos pjovimo robotą prijunkite prie įkrovimo stotelės, tada paspauskite OK.
-

Pranešimas

2010 – Pakeiskite pjovimo peilį
Pasiekta leistina naudojimo trukmė.

Galima priežastis:

- Pjovimo peilis naudojamas ilgiau nei 200 valandų, todėl būtina pakeisti.

Ką daryti?

- Pakeiskite pjovimo peilį, tada peilio keitimą patvirtinkite meniu „Apžiūra“ (⇒ 16.4).

Pranešimas:

2020 – Rekomendacija
Prek. atst. atliekama metinė tech. priež.

Galima priežastis:

- Rekomenduojama įrenginio techninė priežiūra

Ką daryti:

- Metinę techninę priežiūrą turi atlikti STIHL prekybos atstovas
-

Pranešimas:

2030 – Akumulatorius
Pasiekta leistina naudojimo trukmė

Galima priežastis:

- Reikia pakeisti akumuliatorių

Ką daryti:

- Akumuliatorių turi pakeisti STIHL prekybos atstovas.
-

Pranešimas

2031 – Įkrovimo klaida
Patikrinkite įkrovimo kontaktus.

Galima priežastis:

- Įkrovimo negalima pradėti.

Ką daryti?

- Patikrinkite įkrovimo stotelės ir vėjos pjovimo robotų įkrovimo kontaktus ir, jei reikia, nuvalykite, tada patvirtinkite pranešimą paspausdami OK.

Pranešimas:

2032 – Akumulatoriaus temperatūra
Nesiekia temperatūros sritį

Galima priežastis:

- Per žema arba per aukšta
akumulatoriaus temperatūra kraunant

Ką daryti?

- Pašildykite vejų pjovimo robotą arba
palaukite, kol jis atvės, – atkreipkite
dėmesį į leistiną akumulatoriaus
temperatūros sritį

Pranešimas

2040 – Akumulatoriaus temperatūra
Nesiekia temperatūros sritį

Galima priežastis

- Per žema arba per aukšta
akumulatoriaus temperatūra įjungiant

Ką daryti?

- Pašildykite vejų pjovimo robotą arba
palaukite, kol jis atvės, – atkreipkite
dėmesį į leistiną akumulatoriaus
temperatūros sritį (⇒ 6.4).

Pranešimas

2050 – Pritaikyti pjovimo planą
Pratęsti aktyvumo trukmę

Galima priežastis

- Pailginta / ištrinta aktyvumo trukmė
arba pailginta pjovimo trukmė –
išsaugotos aktyvumo trukmės
nepakanka reikiams pjovimo
etapams.

Ką daryti?

- Pratęskite aktyvumo trukmę (⇒ 11.7)
arba sutrumpinkite pjovimo trukmę
(⇒ 11.8).

Pranešimas

2060 – Pjovimas baigtas
Jei norite atblokuoti, spauskite OK.

Galima priežastis

- Sėkmingai nupjauta pašaliniam plote

Ką daryti?

- Pastatykite vejų pjovimo robotą
pjaunamame plote ir norėdami įkrauti
akumuliatorių prijunkite prie įkrovimo
stotelės (⇒ 15.7)

Pranešimas:

2070 – GPS signalas
Nėra priėmimo pakraštyje

Galima priežastis

- Viso pjaunamo ploto krašto nepasiekia
radijo bangos

Ką daryti:

- Vėl apvažiuokite kraštą (⇒ 11.14)
- Dėl išsamesnės diagnozės kreipkitės į
STIHL prekybos atstovą

Pranešimas

2071 – GPS signalas
Nėra priėmimo 1 pradiniam taške

Galima priežastis

- 1 pradinio taško nepasiekia radijo
bangos

Ką daryti?

- Pakeiskite 1 pradinio taško padėtį
(⇒ 11.15)

Pranešimas

2072 – GPS signalas
Nėra priėmimo 2 pradiniam taške

Galima priežastis

- 2 pradinio taško nepasiekia radijo
bangos

Ką daryti?

- Pakeiskite 2 pradinio taško padėtį
(⇒ 11.15)

Pranešimas

2073 – GPS signalas
Nėra priėmimo 3 pradiniam taške

Galima priežastis

- 3 pradinio taško nepasiekia radijo
bangos

Ką daryti?

- Pakeiskite 3 pradinio taško padėtį
(⇒ 11.15)

Pranešimas

2074 – GPS signalas
Nėra priėmimo 4 pradiniam taške

Galima priežastis

- 4 pradinio taško nepasiekia radijo
bangos

Ką daryti?

- Pakeiskite 4 pradinio taško padėtį
(⇒ 11.15)

Pranešimas

2075 – GPS signalas
Nėra pageidaujamos zonos signalo

Galima priežastis

- Pageidaujamos zonos nepasiekia radijo bangos

Ką daryti?

- Iš naujo nustatykite pageidaujamą zoną (⇒ 10.)

Pranešimas

2076 – GPS signalas
Pageidaujama zona nerasta

Galima priežastis

- Apvažiuojant kraštą pageidaujama zona nebuvo rasta

Ką daryti?

- Iš naujo nustatykite pageidaujamą zoną. Atkreipkite dėmesį, kad pageidaujama zona ir ribojimo vieta sutaptų (⇒ 10.)

Pranešimas

2077 – pageidaujama zona
Pageidaujama zona už namų srities

Galima priežastis

- Pageidaujama zona yra už išsaugotos namų srities.

Ką daryti?

- Iš naujo nustatykite pageidaujamą zoną (⇒ 10.)

Pranešimas:

2080 – tinklas
Nėra GPRS signalo

Galima priežastis

- Negalimas GPRS ryšys, pjaunamo ploto nepasiekia radijo bangos

Ką daryti:

- Dėl išsamesnės diagnozės kreipkitės į STIHL prekybos atstovą

Pranešimas:

2090 – radijo ryšio modulis
Susisiekite su prekybos atstovu

Galima priežastis

- Sutriko ryšys su radijo ryšio moduliu

Ką daryti:

- Nereikia atlikti jokių veiksmų, prireikus aparatinė programinė įranga bus automatiškai atnaujinta
- Jeigu problema nuolat kartojasi, susisiekite su STIHL prekybos atstovu

Pranešimas:

2095 – radijo ryšio modulis
Susisiekite su prekybos atstovu

Galima priežastis

- Sutriko ryšys su GPS antena.

Ką daryti:

- Nereikia atlikti jokių veiksmų, prireikus aparatinė programinė įranga bus automatiškai atnaujinta
- Jeigu problema nuolat kartojasi, susisiekite su STIHL prekybos atstovu

Pranešimas

2100 – GPS apsauga
Palikta namų sritis
Įrenginys užblokuotas

Galima priežastis

- Vejos pjovimo robotas pašalintas iš namų srities

Ką daryti?

- Gražinkite veją pjovimo robotą į namų sritį ir įveskite PIN kodą (⇒ 5.10)

Pranešimas

2110 – GPS apsauga
Nauja vieta
Būtinai įrengimas iš naujo

Galima priežastis

- Vejos pjovimo robotas pradėtas eksploatuoti kitame pjaunamame plote. Antros įkrovimo stotelės vielos signalas jau išsaugotas.

Ką daryti?

- Instaliuokite iš naujo (⇒ 11.14)

Pranešimas

2120 – Sustabdymo tarpas
Aktyvus sustabdymo tarpas

Galima priežastis

- Kelis kartus iš eilės aktyvintas impulsinis jutiklis
- Vejos pjovimo robotas važiuojant buvo pakeltas

Ką daryti?

- Nereikia atlikti jokių veiksmų – impulsiniam jutikliui daugiau nebesuveikus, pranešimas automatiškai dings ilgiausiai per 1 minutę
- Sustabdymo tarpo išjungimas (⇒ 11.16)

Pranešimas

4001 – Vidinė klaida
Nesiekama temperatūros sritis.

Galima priežastis

- Per žema arba per aukšta akumulatoriaus arba įrenginio vidaus temperatūra.

Ką daryti?

- Pašildykite vejos pjovimo robotą arba palaukite, kol jis atvės, – atkreipkite dėmesį į leistiną akumulatoriaus temperatūros sritį (⇒ 6.4).

Pranešimas

4002 – Pramušimas
žr. 1000 pranešimą

Pranešimas

4003 – Pakeltas gaubtas
Patikrinkite gaubtą.
Tada paspauskite OK.

Galima priežastis

- Gaubtas buvo pakeltas.

Ką daryti?

- Patikrinkite gaubtą ir patvirtinkite pranešimą paspausdami OK.

Pranešimas

4004 – Vidinė klaida
Jei norite atblokuoti, spauskite OK.

Galima priežastis

- Programos eigos klaida.
- Veikiant automatinu režimu nutrūko srovės tiekimas.
- Vejos pjovimo robotas išvažiavo už pjaunamo ploto.

Ką daryti?

- Patvirtinkite pranešimą paspausdami OK.

- Patikrinkite įkrovimo stotelės srovės tiekimą. Eksploatuojant turi nuolat šviesti šviesos diodas, tada paspauskite mygtuką OK (⇒ 13.1).
- Vejos pjovimo robotą pastatykite ant pjaunamo ploto, tada paspauskite mygtuką OK.

Pranešimas

4005 – Vidinė klaida
žr. 4004 pranešimą

Pranešimas

4006 – Vidinė klaida
žr. 4004 pranešimą

Pranešimas

4008 – Vidinė klaida
žr. 4004 pranešimą

Pranešimas

4027 – Paspaustas STOP mygtukas
Jei norite atblokuoti, spauskite OK.

Galima priežastis

- Buvo paspaustas STOP mygtukas.

Ką daryti?

- Patvirtinkite pranešimą paspausdami OK.

25. Gedimų paieška

- ✳ Jei reikia, kreipkitės į prekybos atstovą. STIHL rekomenduoja kreiptis į STIHL prekybos atstovą.

Sutrikimas

Vejos pjovimo robotas veikia netinkamu laiku.

Galima priežastis

- Neteisingai nustatytas paros laikas ir data.
- Netinkamai nustatyta aktyvumo trukmė.
- Įrenginį įjungę pašaliniai asmenys.

Ką daryti?

- Nustatykite paros laiką ir datą (⇒ 11.11).
- Nustatykite aktyvumo trukmę (⇒ 11.6).
- Nustatykite „vidutinį“ arba „aukščiausią“ apsaugos lygmenį (⇒ 11.16).

Triktis

Vejos pjovimo robotas neveikia pagal nustatytą aktyvumo trukmę.

Galimos priežastys:

- Įkraunamas akumulatorius
- Automatika išjungta
- Išjungta aktyvumo trukmė
- Atpažintas lietus
- Išnaudota savaitei skirta pjovimo trukmė, todėl šią savaitę pjauti nebereikia
- Aktyvus pranešimas
- Netinkamai uždėtas valdymo pultas.
- Įkrovimo stotelė neprijungta prie srovės tiekimo tinklo
- Nesiekama temperatūros sritis
- Nėra elektros srovės

Ką daryti?

- Palaukite, kol bus įkrautas akumulatorius (⇒ 15.8)
- Įjungti automatiką (⇒ 11.5)
- Atblokuokite aktyvumo trukmę (⇒ 11.7)
- Nustatykite lietaus jutiklį (⇒ 11.12)

- Daugiau nereikia atlikti jokių veiksmų, pjov. etapai automatiškai bus paskirstyti visai savaitei. Jei reikia, pjovimo etapą pradėkite komanda „Pjauti“ (⇒ 11.5)
- Pašalinkite rodomą sutrikimą ir patvirtinkite pranešimą paspausdami OK (⇒ 24.)
- Uždėti valdymo pultą (⇒ 15.2)
- Patikrinkite srovės tiekimą įkrovimo stotelei (⇒ 9.9)
- Pašildykite vejos pjovimo robotą arba palaukite, kol jis atvės, – atkreipkite dėmesį į normalią vejos pjovimo roboto eksploatavimo temperatūros sritį: nuo +5 °C iki +40 °C. Išsamios informacijos apie tai jums suteiks prekybos atstovas. ✖
- Patikrinkite maitinimą. Jei po periodinės patikros vejos pjovimo robotas vėl atpažįsta vielos signalą, toliau tęsiamas pjovimo procesas.
Todėl kartais gali užtukti keletą minučių, kol po elektros srovės dingimo automatiškai vėl bus pratęstas pjovimas. Kuo ilgiau nėra elektros, tuo ilgesnės pertraukos tarp atskirų periodinių patikrų.

Trikitis

Vejos pjovimo robotas nepjauna suaktyvinus komandas „Pradėti pjauti“ arba „Pradėti pjauti po tam tikro laiko“.

Galima priežastis

- Nepakankamai įkrautas akumuliatorius
- Atpažintas lietus
- Netinkamai uždėtas valdymo pultas.
- Aktyvus pranešimas
- Buvo suaktyvinta grąžinimo atgal prie įkrovimo stotelės funkcija.

Ką daryti?

- Įkraukite akumuliatorių (⇒ 15.8).
- Nustatykite lietaus jutiklį (⇒ 11.12).
- Uždėkite valdymo pultą (⇒ 15.2).

- Pašalinkite rodomą sutrikimą ir patvirtinkite pranešimą paspausdami OK (⇒ 24.)
- Išjunkite grąžinimo atgal funkciją arba prijungę prie įkrovimo stotelės iš naujo įjunkite komandą.

Sutrikimas

Vejos pjovimo robotas neveikia ir ekrane nieko nerodoma.

Galima priežastis

- Įrenginys veikia budėjimo režimu
- Sugedo akumuliatorius.

Ką daryti?

- Paspauskite bet kurį mygtuką, kad vejos pjovimo robotas įsijungtų – pasirodo būsenos rodmuo (⇒ 11.2).
- Pakeiskite akumuliatorių (✖).

Sutrikimas

Iš vejos pjovimo roboto sklinda triukšmas ir jis vibruoja.

Galima priežastis

- Pažeistas pjovimo peilis.
- Užteršta pjovimo įranga.

Ką daryti?

- Pakeiskite pjovimo peilį – nuo vejos ploto pašalinkite kliūtis (⇒ 16.4), (✖).
- Išvalykite pjovimo įrangą (⇒ 16.2).

Sutrikimas

Netinkamas mulčiavimo arba pjovimo rezultatas.

Galima priežastis

- Nustatytas per didelis, palyginti su vejos aukščiu, pjovimo aukštis.
- Veja yra labai šlapia.
- Atšipęs arba susidėvėjęs pjovimo peilis.
- Nepakanka aktyvumo trukmės, pjovimo trukmė per trumpa.

- Netinkamai nustatytas pjaunamo ploto dydis.
- Pjaunamo plot veja labai aukšta.
- Ilgai lyja.

Ką daryti?

- Nustatykite pjovimo aukštį (⇒ 9.6).
- Nustatykite lietaus jutiklį (⇒ 11.12). Perkelkite aktyvumo trukmę (⇒ 11.7).
- Pakeiskite pjovimo peilį (⇒ 16.4), (✖).
- Pratęskite arba nustatykite papildomą aktyvumo trukmę (⇒ 11.7). Pailginkite pjovimo trukmę (⇒ 11.8).
- Sudarykite naują pjovimo planą (⇒ 11.8).
- Kad veja būtų nupjauta tinkamai, atsižvelgiant į pjaunamo ploto dydį, vejos pjovimo robotas turi pjauti iki 2 savaičių.
- Užprogramuokite, kad pjautų lyjant (⇒ 11.12). Pratęskite aktyvumo trukmę (⇒ 11.7).

Sutrikimas

Ekrano rodmenys pateikiami kita kalba.

Galima priežastis

- Pakeistas kalbos nuostatas.

Ką daryti?

- Nustatykite kalbą (⇒ 11.11).

Sutrikimas

Pjaunamame plote atsiranda rudų (žemėtų) vietų.

Galima priežastis

- Palyginti su pjaunamu plotu, nustatyta per ilga pjovimo trukmė.
- Ribojimo viela nutiesta per mažu spinduliu.
- Netinkamai nustatytas pjaunamo ploto dydis.

Ką daryti?

- Sutrumpinkite pjovimo trukmę (⇒ 11.8).

- Pakoreguokite nutiestą pjovimo vielą (⇒ 9.10).
- Sudarykite naują pjovimo planą (⇒ 11.8).

Sutrikimas

Pjovimo etapai yra gerokai trumpesni nei įprasta.

Galima priežastis

- Žolė labai aukšta arba per drėgna.
- Įrenginys (pjovimo įranga, varantieji ratai) labai užteršti.
- Baigiasi akumulatoriaus tarnavimo trukmė.

Ką daryti?

- Nustatykite pjovimo aukštį (⇒ 9.6). Nustatykite lietaus jutiklį (⇒ 11.12). Perkelkite aktyvumo trukmę (⇒ 11.7).
- Išvalykite įrenginį (⇒ 16.2)
- Pakeiskite akumuliatorių – atkreipkite dėmesį į ekrane rodomą atitinkamą rekomendaciją (✖), (⇒ 24.).

Sutrikimas

Vejos pjovimo robotas prijungtas prie įkrovimo stotelės, tačiau akumuliatorius neįkraunamas.

Galima priežastis

- Akumulatoriaus įkrauti nereikia.
- Įkrovimo stotelė neprijungta prie srovės tiekimo tinklo.
- Netinkamai prijungta prie įkrovimo stotelės.
- Surūdiję įkrovimo kontaktai.

Ką daryti?

- Nereikia atlikti jokių veiksmų, nes akumuliatorius bus pradėtas krauti automatiškai, kai įtampa sumažės iki tam tikros ribos.
- Patikrinkite srovės tiekimą įkrovimo stotelei (⇒ 9.9).

- Vejos pjovimo robotą pastatykite ant pjaunamo ploto ir nusiųskite atgal į įkrovimo stotelę (⇒ 11.5), patikrinkite, ar jis tinkamai prijungiamas prie įkrovimo stotelės – prireikus pakoreguokite įkrovimo stotelės padėtį (⇒ 9.1).
- Pakeiskite įkrovimo kontaktus (✖).

Sutrikimas

Neveikia prijungimo prie įkrovimo stotelės funkcija.

Galima priežastis

- Privažiavimo prie įkrovimo stotelės srityje yra nelygumų.
- Užteršti varantieji ratai arba pagrindo plokštė.
- Įkrovimo stotelės srityje netinkamai nutiesta ribojimo viela.
- Nesutrumpinti ribojimo vielos galai.

Ką daryti?

- Pašalinkite privažiavimo prie įkrovimo stotelės srityje esančius nelygumus (⇒ 9.1).
- Švariai nuvalykite varančiuosius ratus ir įkrovimo stotelės pagrindo plokštę (⇒ 16.2).
- Iš naujo nutieskite ribojimo vielą, atkreipkite dėmesį, kad ji būtų tinkamai nutiesta įkrovimo stotelės srityje (⇒ 9.10).
- Sutrumpinkite ribojimo vielą, kaip aprašyta, nepalikdami ilgų galų ir jų nevyniokite (⇒ 9.11).

Sutrikimas

Vejos pjovimo robotas pravažiuoja įkrovimo stotelę ir netinkamai prisijungia

Galima priežastis

- Vielos signalui trukdo aplinkos veiksniai.

- Įkrovimo stotelės srityje netinkamai nutiesta ribojimo viela.

Ką daryti?

- Iš naujo sujunkite vejos pjovimo robotą su įkrovimo stotele, užtikrinkite, kad robotas įkrovimo stotelėje stovėtų tiesiai (⇒ 11.16)
- Iš naujo nutieskite ribojimo vielą, užtikrinkite, kad ji būtų tinkamai nutiesta įkrovimo stotelės srityje (⇒ 9.10) Patikrinkite, ar įkrovimo stotelėje tinkamai sujungti ribojimo vielos galai (⇒ 9.11)

Sutrikimas:

Vejos pjovimo robotas pervažiavo ribojimo vielą

Galima priežastis:

- Netinkamai nutiesta ribojimo viela, neatitinka atstumai
- Per didelis pjaunamo ploto polinkis
- Vejos pjovimo roboto veikimui turi įtakos trukdžių laukai

Ką daryti:

- Patikrinkite, kaip nutiesta ribojimo viela (⇒ 11.14), iMow Ruler patikrinkite atstumus (⇒ 12.5)
- Patikrinkite, kaip nutiesta ribojimo viela, atitverkite zonas su aukštais šlaitais (⇒ 11.14).
- Susisiekite su STIHL prekybos atstovu (✖)

Sutrikimas

Vejos pjovimo robotas dažnai užstringa.

Galima priežastis

- Per žemas pjovimo aukštis.
- Užteršti varantieji ratai.

- Pjaunamame plote yra įdubimų ir kliūčių.

Ką daryti?

- Padidinkite pjovimo aukštį (⇒ 9.6).
- Nuvalykite varančiuosius ratus (⇒ 16.2).
- Užverskite pjaunamame plote esančius urvus, blokuojamus plotus aplink kliūtis priskirkite atviroms šaknims, pašalinkite kliūtis (⇒ 9.10).

Sutrikimas

Vejos pjovimo robotui atsitrengus į kliūtį, neįsijungia impulsinis jutiklis

Galima priežastis

- Žema kliūtis (žemesnė nei 10 cm)
- Kliūtis nepritvirtinta prie pagrindo, pvz., nukritę obuoliai ar teniso kamuoliukas

Ką daryti?

- Pašalinkite kliūtį arba atitverkite ją kaip blokuojamą plotą (⇒ 12.9)
- Pašalinkite kliūtį

Sutrikimas

Pjaunamo ploto krašte lieka vėžės

Galima priežastis

- Vejos kraštas apipjaunamas per dažnai
- Naudojami pradiniai taškai
- Baigiasi akumuliatoriaus naudojimo trukmė, todėl jis dažnai įkraunamas
- Neįjungtas grįžimas su poslinkiu (koridorius)

Ką daryti?

- Išjunkite kraštų apipjovimą arba nustatykite tik vieną apipjovimą per savaitę (⇒ 11.14).
- Tinkamuose pjaunamuose plotuose visus pjovimo etapus pradėkite iš įkrovimo stotelės (⇒ 11.15).

- Pakeiskite akumuliatorių – atkreipkite dėmesį į ekrane rodomą atitinkamą rekomendaciją (✖), (⇒ 24.).
- Įjunkite grįžimą su poslinkiu (koridorių) (⇒ 11.14).

Sutrikimas:

Pjaunamo ploto krašte nenupjaunama žolė.

Galima priežastis:

- Išjunkite kraštų apipjovimą
- Netiksliai nutiesta ribojimo viela
- Pjovimo peilis nepasiekia žolės

Ką daryti:

- Kraštą apipjaukite vieną arba du kartus per savaitę (⇒ 11.5)
- Patikrinkite, kaip nutiesta ribojimo viela (⇒ 11.14), iMow Ruler patikrinkite atstumus (⇒ 12.5)
- Nenupjautas sritis reguliariai nupjaukite tinkama žoliapjove.

Triktis

Nėra vielos signalo.

Galima priežastis

- Išjungta įkrovimo stotelė, nešviečia nė vienas šviesos diodas.
- Įkrovimo stotelė neprijungta prie srovės tiekimo tinklo, nešviečia nė vienas šviesos diodas.
- Ribojimo viela neprijungta prie įkrovimo stotelės, mirksi raudonas šviesos diodas.(⇒ 13.1)
- Nutrūko ribojimo viela, mirksi raudonas šviesos diodas.(⇒ 13.1)
- Vejos pjovimo robotas nesujungtas su įkrovimo stotele
- Sugedo elektroninė įranga – šviesos diodas mirksi SOS signalą (⇒ 13.1)

Ką daryti?

- Įjunkite įkrovimo stotelę (⇒ 13.1)

- Patikrinkite srovės tiekimą įkrovimo stotelei (⇒ 9.9).
- Ribojimo vielą prijunkite prie įkrovimo stotelės (⇒ 9.11)
- Raskite vielos trūkio vietą (⇒ 16.7), tada ribojimo vielą sujunkite vielos jungtimis (⇒ 12.16)
- Sujunkite vejos pjovimo robotą su įkrovimo stotele (⇒ 11.16).
- Susisiekite su prekybos atstovu (✖)

Sutrikimas

Įkrovimo stotelės šviesos diodas mirksi SOS signalą

Galima priežastis

- Nepasiektas minimalus ribojimo vielos ilgis
- Sugedo elektroninė įranga

Ką daryti?

- Priedų (AKM 100) įrengimas (✖)
- Susisiekite su prekybos atstovu (✖)

Sutrikimas

Vejos pjovimo robotas negauna GPS signalo.

Galima priežastis

- Užmezgamas ryšys su palydovais
- Pasiekiami 3 arba mažiau palydovų
- Įrenginio nepasiekia radijo bangos

Ką daryti?

- Daugiau veiksmų nereikia, ryšio užmezgimas gali trukti kelias minutes
- Venkite užstojančių kliūčių (pvz., medžių, stoginių) arba jas pašalinkite.

Sutrikimas

Vejos pjovimo robotas negali užmegzti mobiliojo radijo ryšio

Galima priežastis

- pjaunamo ploto nepasiekia radijo bangos,
- nesuaktyvintas radijo ryšio modulis.

Ką daryti:

- Keipkitės į STIHL prekybos atstovą, kad suaktyvintų radijo ryšio modulį (✕)

Sutrikimas

Naudojant programą nepavyksta pasiekti vejos pjovimo roboto

Galima priežastis

- Radijo ryšio modulis neaktyvus
- Įjungtas vejos pjovimo roboto budėjimo režimas
- Nėra ryšio su internetu
- Vejos pjovimo robotas priskirtas ne tam el. pašto adresui

Ką daryti?

- Radijo ryšio modulis išjungiamas sujungiant, paskui jis vėl aktyvinamas, ir vejos pjovimo robotas yra vėl pasiekiamas
- Suaktyvinkite vejos pjovimo robotą paspausdami mygtuką, nustatykite energijos taupymo režimą GPRS (⇒ 11.11)
- Prijunkite įrenginį, kuriame įdiegta programa, prie interneto
- Pataisykite el. pašto adresą (⇒ 10.)

26. Techninės priežiūros planas

26.1 Perdavimo patvirtinimas

Modelis: _____

Serijos Nr.:

--	--	--	--	--	--	--	--

Data:

--	--	--	--	--	--	--	--



Kita techninė priežiūra

Data:

--	--	--	--	--	--	--	--

26.2 Techninės priežiūros patvirtinimas



Atlikdami techninės priežiūros darbus, perduokite šią naudojimo instrukciją STIHL prekybos atstovui. Jis patvirtins atspausdintuose laukeliuose, kad buvo atlikti techninės priežiūros darbai.

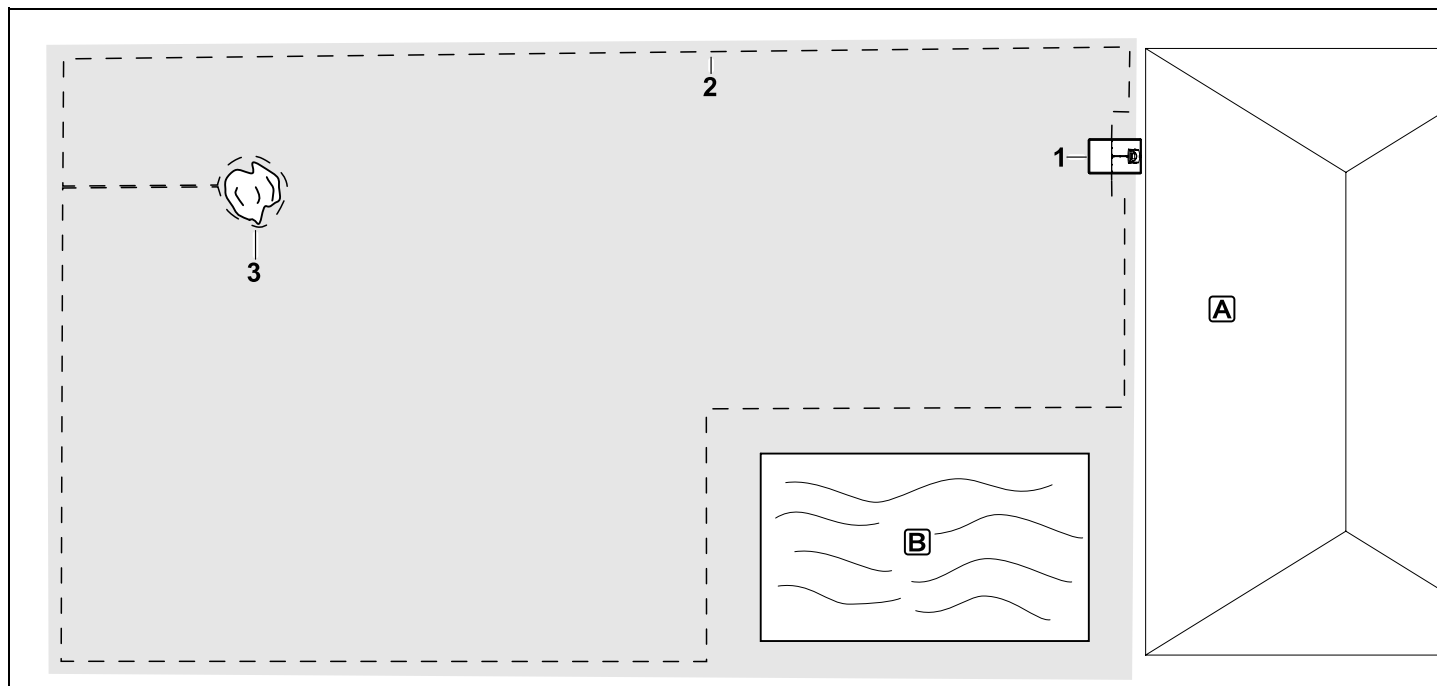


Techninės priežiūros atlikimo data



Kitos techninės priežiūros data

27. Įrengimo pavyzdžiai



Stačiakampis pjaunamas plotas, kuriame yra vienas medis ir plaukimo baseinas

Įkrovimo stotelės:
naudojimo vieta (1) prie pat namo **A**

Blokuojamas plotas:
Įrengimas aplink atskirai augantį medį (3), pradedant nuo stačiu kampu kraštui įrengtos jungiamosios atkarpos.

Baseinai:
dėl saugumo (nurodytas atstumas iki vielos) ribojimo viela (2) aptveriamas visas baseinas **B**.

Atstumas iki vielos (⇒ 12.5)

Atstumas iki krašto: **33 cm**

Atstumas iki kaimyninių, privažiuojamų plotų (pvz., tako), kurių teritorijos pakopa yra mažesnė nei +/- 1 cm: **0 cm**

Atstumas aplink medį: **33 cm**

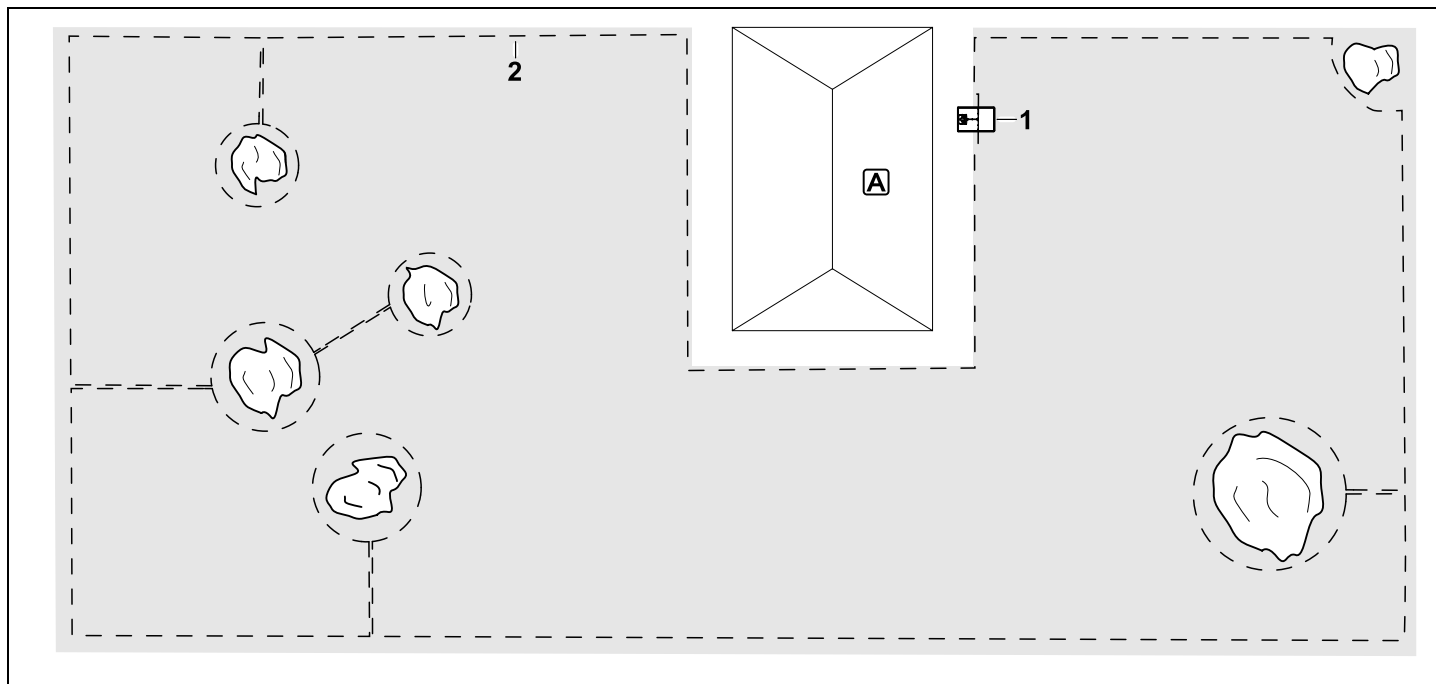
Atstumas iki vandens telkinių: **100 cm**

Programavimas:

Nustačius pjaunamo ploto dydį, daugiau pritaikyti nereikės.

Ypatybės:

aplink plaukimo baseiną nenupjautas sritis reguliariai nupjaukite rankiniu būdu arba tinkama žoliapjove.



U formos pjaunamas plotas, kuriame yra keli pavieniai medžiai

Įkrovimo stotelės:

naudojimo vieta (1) prie pat namo **A**

Blokuojami plotai:

įrengimas aplink atskirai augančius medžius, pradedant nuo stačiu kampu kraštui (2) įrengtos jungiamosios atkarpos, 2 blokuojami plotai sujungti viena jungiamąja atkarpa.

Atstumas iki vielos (⇒ 12.5)

Atstumas iki krašto: **33 cm**

Atstumas iki kaimyninių, privažiuojamų plotų (pvz., tako), kurių teritorijos pakopa yra mažesnė nei +/- 1 cm: **0 cm**

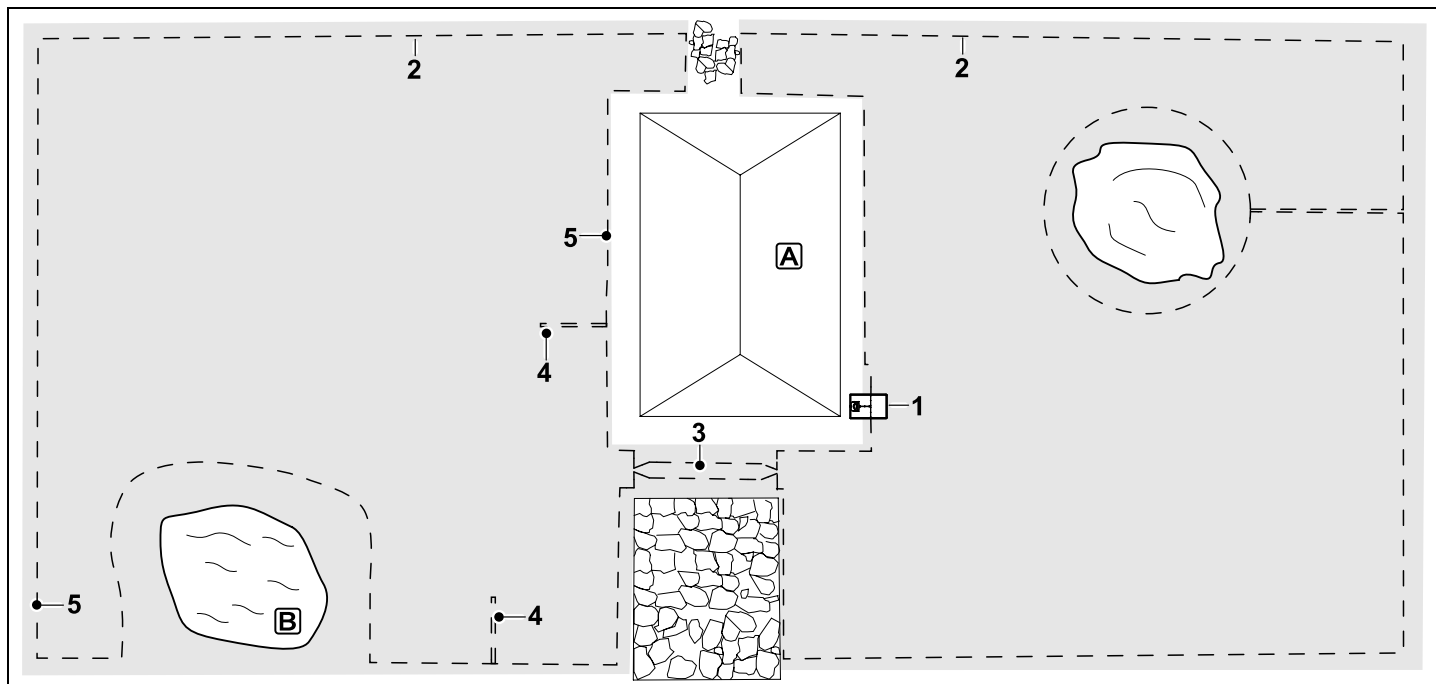
Atstumas aplink medžius: **33 cm**

Programavimas:

Nustačius pjaunamo ploto dydį, daugiau pritaikyti nereikės.

Ypatybės:

medis pjaunamo ploto kampe – sritį už aptvarto medžio reguliariai nupjaukite tinkama žoliapjove arba palikite aukštos žolės pievą.



Į dvi dalis padalytas pjaunamas plotas, kuriame yra tvenkinys ir atskirai augantis medis

Įkrovimo stotelės:

naudojimo vieta (1) prie pat namo [A]

Blokuojamas plotas:

Įrengimas aplink atskirai augantį medį, pradedant nuo stačiu kampu kraštui įrengtos jungiamosios atkarpos.

Tvenkinys:

Dėl saugumo (nurodytas atstumas tarp ribojimo vielų) ribojimo viela aptveriamas (2) visas tvenkinys [B].

Atstumas tarp vielų (⇒ 12.5)

Atstumas iki krašto: **33 cm**

Atstumas iki kaimyninių, privažiuojamų plotų (pvz., tako), kurių teritorijos pakopa

yra mažesnė nei +/- 1 cm: **0 cm**

Aplink medį: **33 cm**

Atstumas iki vandens telkinio: **100 cm**

Linija:

linijos įrengimas (3). Atstumas tarp vielų: **27 cm** (⇒ 12.11)

Orientyriniai kabeliai:

Dviejų orientyrinių kabelių įrengimas (4) grįžimo su poslinkiu funkcijai. (⇒ 11.14)

Mažiausias atstumas nuo įvažiavimo į pereinamąją liniją: **2 m**

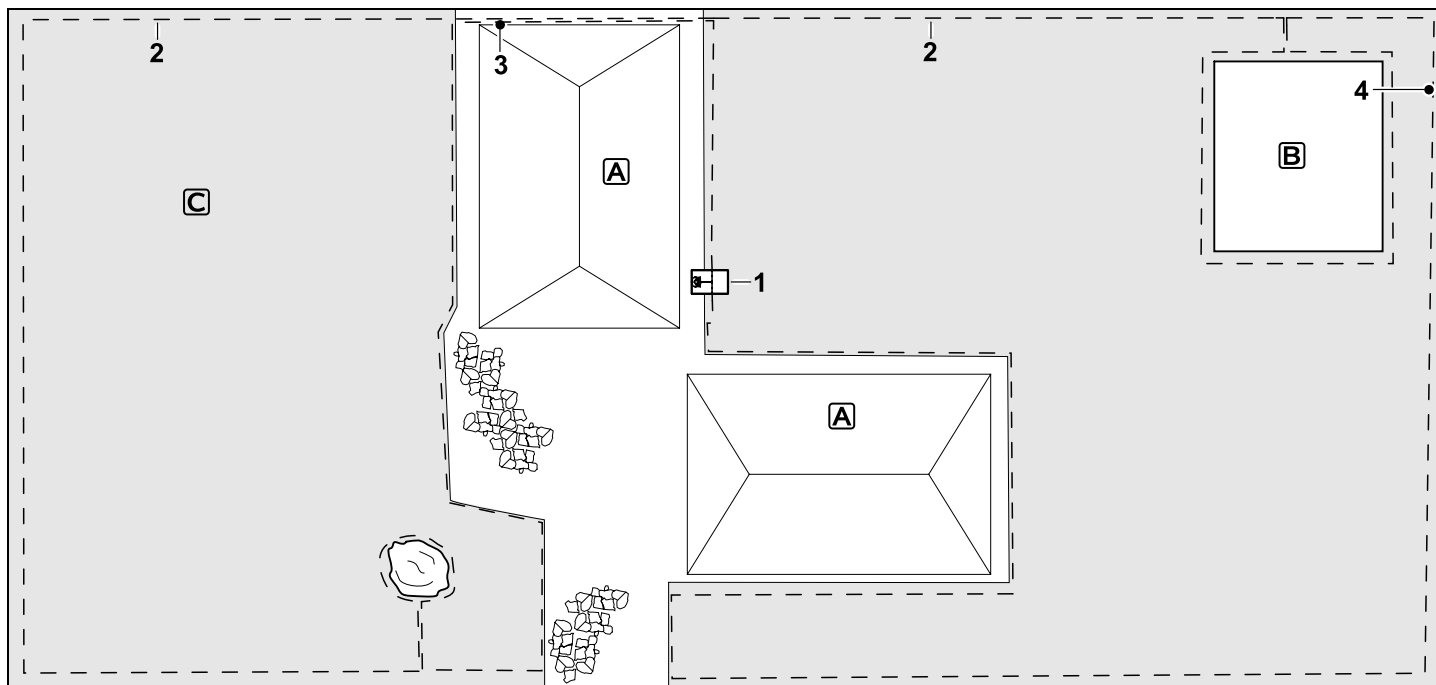
Laikykites mažiausio atstumo iki kampų nuorodų. (⇒ 12.12)

Programavimas:

Nustatykite bendrą pjaunamo ploto dydį, 2 pradinius taškus (5) (netoli įkrovimo stotelės ir kampe prie tvenkinio) (⇒ 11.15)

Ypatybės:

nenupjautas sritis, pvz., aplink tvenkinį, reguliariai nupjaukite rankiniu būdu arba tinkama žoliapjove.



Į dvi dalis padalytas pjaunamas plotas – vejų pjovimo robotas negali pats važiuoti iš vieno pjaunamo ploto į kitą.

Įkrovimo stotelė:

Naudojimo vieta (1) šalia namų (A)

Blokuojamas plotas:

įrengimas aplink atskirai augantį medį ir daržą (B), pradedant nuo stačiu kampu kraštui įrengtos jungiamosios atkarpos.

Atstumas tarp vielų (⇒ 12.5)

Atstumas iki kaimyninių, privažiuojamų plotų (pvz., terasos), kurių teritorijos pakopa yra mažesnė nei +/- 1 cm: **0 cm**

Atstumas iki aukštų kliūčių: **33 cm**

Atstumas iki medžio: **33 cm**

Minimalus atstumas tarp vielų siaurose vietose už daržo: **54 cm**

Pašal. plotas:

pašal. ploto įrengimas (C), namo terasoje esančios jungiamosios atkarpos (3) kabelių kanale.

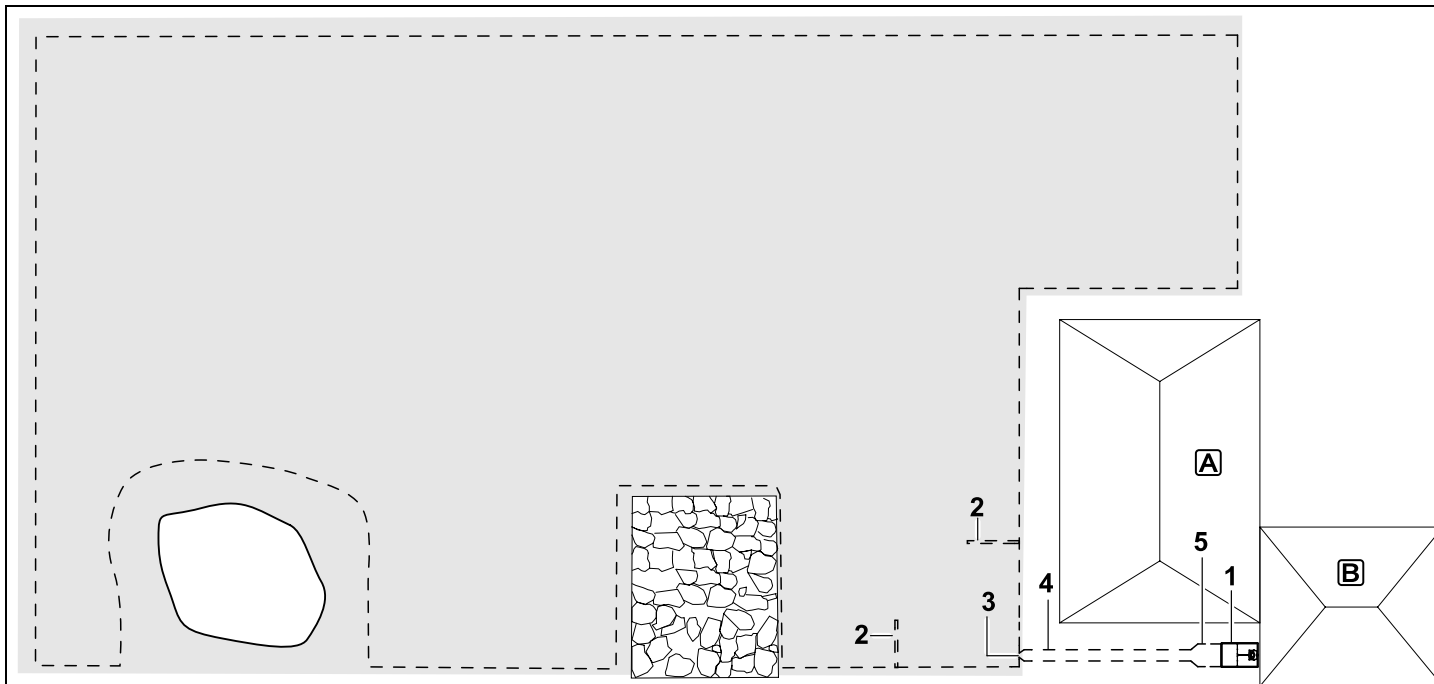
Programavimas:

nustatykite visą pjaun. ploto dydį (be pašal. ploto), užprogramuokite 1 prad. tašką (4) siauroje vietoje, pradinių taškų naudojimo dažnumą nustatykite atitinkamai (⇒ 11.14) kas 2 iš 10 išvažiavimų (⇒ 11.15)

Ypatybės:

vejų pjovimo robotą keletą kartų per savaitę nuneškite ant pašal. ploto ir suaktyvinkite komandą „Pradėti pjauti“. (⇒ 11.5)
Atkreipkite dėmesį į galią ploto vienetui. (⇒ 14.4)

Jei reikia, dviejuose atskiruose pjaunamuose plotuose įrenkite 2 įkrovimo stoteles.



Pjaunamas plotas naudojant išorinę įkrovimo stotelę (1)

Įkrovimo stotelė:

Stovėjimo vieta (1) yra prie garažo [B] ir už namo [A].

Atstumas tarp vielų (⇒ 12.5)

Atstumas iki krašto: **33 cm**

Atstumas iki kaimyninių, privažiuojamų plotų (pvz., terasos), kurių teritorijos pakopa yra mažesnė nei +/- 1 cm: **0 cm**
Atstumas iki vandens telkinio: **100 cm**

Orientyriniai kabeliai:

dvių orientyrinių kabelių įrengimas (2) grįžimo su poslinkiu funkcijai. (⇒ 11.14)
Mažiausias atstumas nuo įvažiavimo į pereinamąją liniją: **2 m**

Laikykitės mažiausio atstumo iki kampų nuorodų. (⇒ 12.12)

Programavimas:

Nustatykite pjaunamo ploto dydį ir mažiausiai vieną pradinį tašką, kuris nėra įkrovimo stotelės pereinamojoje linijoje. (⇒ 11.15)

Ypatumai:

linijos (4) įrengimas su piltuvo formos įvažiavimu (3) (⇒ 12.11)
Atstumas tarp vielų: 27 cm

Linija (4) veda į išorinę įkrovimo stotelę (1).
Praplatinkite vieno metro atstumą tarp vielų prieš įkrovimo stotelę linijoje iki pagrindo plokštės pločio (5). (⇒ 9.10)
Atkreipkite dėmesį į vietos poreikį pereinamojoje linijoje ir šalia įkrovimo stotelės.

Уважаемый клиент,

мы рады, что вы выбрали изделие STIHL. Мы разрабатываем и производим продукцию высочайшего качества, соответствующую потребностям наших клиентов. Наша продукция обеспечивает высокую надежность даже при экстремальных нагрузках.

STIHL – это и высочайшее качество обслуживания. Наши представители всегда готовы провести для Вас компетентную консультацию и инструктаж, а также обеспечить обширную техническую поддержку.

Мы благодарим Вас за доверие и желаем приятных впечатлений от Вашего нового изделия STIHL.



Д-р Николас Штиль

**ВАЖНО! ПЕРЕД ПРИМЕНЕНИЕМ
ОЗНАКОМИТЬСЯ И СОХРАНИТЬ.**

1. Содержание

О пользовании данной инструкцией по эксплуатации	269
Общие сведения	269
Варианты для различных стран	269
Указание по чтению инструкции по эксплуатации	269
Описание устройства	271
Робот-газонокосилка	271
Базовая станция	272
Пульт управления	273
Как следует работать с роботом-газонокосилкой	274
Принцип действия	274
Ручной режим кошения	275
Защитные устройства	275
Кнопка STOP	275
Блокировка устройства	275
Защитные компоненты	276
Управление обеими руками	276
Датчик на бампере	276
Защита от подъема	276
Датчик наклона	276
Подсветка дисплея	276
Охранная сигнализация	276
Защита GPS	277
Техника безопасности	277
Общие сведения	277
Рабочая одежда и средства защиты	278
Предупреждение – опасность из-за электрического тока	279
Аккумулятор	280
Транспортировка устройства	280
Перед началом работы	281
Программирование	282
Во время работы	282
Техническое обслуживание и ремонтные работы	283
Хранение при длительных перерывах в работе	284
Утилизация	285
Описание символов	285
Комплект поставки	286
Первая установка	286
Указания по базовой станции	286
Разъемы на базовой станции	288
Подключение сетевого провода к базовой станции	289
Монтажные материалы	290
Установка аккумулятора	290
Регулировка высоты скашивания	291
Указания по первой установке	291
Установка языка, даты и времени	292
Установка базовой станции	292
Прокладка ограничительного провода	294
Подсоединение ограничительного провода	297
Согласование робота-газонокосилки с базовой станцией	301
Проверка установки	302
Программирование робота-газонокосилки	303
Завершение первой установки	304
Первый процесс кошения после первой установки	305
Приложение iMow	305
Меню	306
Указания по управлению	306
Индикатор статуса	307
Информационный раздел	308

Главное меню	309	Покатая территория на скашиваемом участке	329	Демонтаж и монтаж ведомого диска	340
Команды	309	Установка запасов провода	329	Поиск обрыва провода	340
План кошения	311	Применение соединителей проводов	329	Хранение и простой в зимний период	342
Активное время	311	Узкие расстояния до кромки	330	Демонтаж базовой станции	342
Длительность кошения	312	Базовая станция	330	Стандартные запчасти	343
Информация	312	Элементы управления базовой станции	330	Принадлежности	343
Настройки	313	Рекомендации по кошению	331	Сведение к минимуму износа и предотвращение повреждений	344
iMow – настройки устройства	314	Общие сведения	331	Охрана окружающей среды	345
Настройка датчика дождя	314	Мульчирование	331	Демонтаж аккумулятора	345
Настройка индикатора статуса	315	Активное время	331	Транспортировка	345
Установка	315	Длительность кошения	332	Подъем или переноска устройства	345
Установка исходных точек	316	Домашняя область (RMI 632 C, RMI 632 PC)	332	Крепление устройства	346
Безопасность	317	Ручной режим кошения	332	Декларация изготовителя о соответствии директивам EU	346
Сервис	319	Введение устройства в работу	332	Газонокосилка, работающая от аккумулятора в автоматическом режиме (RMI) с базовой станцией (ADO)	346
Ограничительный провод	319	Подготовка	332	Знаки соответствия	346
Планирование прокладки ограничительного провода	320	Снятие и установка пульта управления	333	Установленный срок службы	347
Составление схемы скашиваемого участка	320	Изменение программирования	333	Штаб-квартира STIHL	347
Прокладка ограничительного провода	321	Кошение в автоматическом режиме	334	Дочерние компании STIHL	347
Подсоединение ограничительного провода	321	Кошение независимо от периодов активного времени	334	Представительства STIHL	347
Отступы для провода – использовать шаблон для измерения iMow	322	Ручной режим кошения	335	Импортёры STIHL	347
Острые углы	323	Установка робота-газонокосилки на базовую станцию	336	Технические данные	348
Узкие места	323	Зарядка аккумулятора	336	Сообщения	349
Установка соединительных участков	324	Техническое обслуживание	337	Поиск неисправностей	356
Закрытые зоны	324	График технического обслуживания	337	График сервисного обслуживания	360
Дополнительные участки	325	Очистка устройства	338	Подтверждение передачи	360
Проходы	326	Проверка износа ножа косилки	338	Подтверждение сервисного обслуживания	360
Поисковые петли для возврата устройства на базу со смещением	327	Демонтаж и монтаж ножа косилки	339	Примеры настройки	361
Точное кошение кромок	328	Заточка ножа косилки	340		

2. О пользовании данной инструкцией по эксплуатации

2.1 Общие сведения

Данная инструкция по эксплуатации является **переводом оригинальной инструкции по эксплуатации** производителя согласно директиве ЕС 2006/42/ЕС.

Компания STIHL постоянно работает над усовершенствованием ассортимента своей продукции, поэтому мы оставляем за собой право на изменения внешнего вида поставляемых изделий, технологии и оснащения. Вследствие этого претензии в отношении технических данных или рисунков этой брошюры не принимаются.

В данной инструкции по эксплуатации могут быть описаны модели, которые доступны не во всех странах.

Данная инструкция по эксплуатации защищена законодательством об авторском праве. Все авторские права сохраняются, в частности на тиражирование, перевод и обработку с использованием электронных систем.

2.2 Варианты для различных стран

Компания STIHL предоставляет устройства в зависимости от страны назначения с разными штекерами и выключателями.

На рисунках изображены устройства с евроштекерами, подключение устройств с другими типами штекеров к сети производится аналогичным путем.

2.3 Указание по чтению инструкции по эксплуатации

На рисунках и в текстах описывается определенная последовательность операций.

В данной инструкции по эксплуатации поясняются все пиктограммы, которые нанесены на устройстве.

Направление взгляда:

Направление взгляда, принятое в инструкции по эксплуатации при употреблении терминов «слева» и «справа»:
Пользователь стоит за устройством и смотрит вперед по направлению движения.

Ссылка на главу:

Для ссылок на соответствующие главы и подразделы с целью подробных объяснений используется стрелка. В следующем примере приведена ссылка на главу: (⇒ 3.)

Обозначение разделов текста:

Описанные указания могут выглядеть, как в следующих примерах.

Операции, требующие вмешательства пользователя:

- Ослабить винт (1) с помощью отвертки, нажать рукоятку (2) ...

Общее перечисление:

- Применение изделия для спортивных мероприятий или конкурсов

Тексты с дополнительной значимостью:

Разделы текста с дополнительной значимостью помечены в инструкции по эксплуатации одним из приведенных далее символов для обращения на них особого внимания.



Опасность!

Предупреждает об опасности несчастных случаев и получения тяжелых травм для людей. Требуется соблюдать определенные правила поведения и воздерживаться от нарушений.



Предупреждение!

Опасность травматизма для людей. Соблюдение определенных правил поведения предотвращает возможные или вероятные травмы.



Осторожно!

Получения легких травм или нанесения материального ущерба можно избежать, соблюдая определенные правила поведения.



Указание

Информация для оптимального использования устройства и предотвращения возможных ошибок управления.

Тексты со ссылками на рисунки:

Некоторые рисунки, необходимые для использования устройства, находятся в самом начале инструкции по эксплуатации.

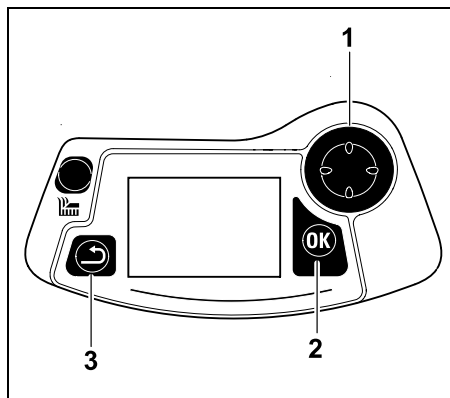
Символ фотоаппарата служит для связи рисунков на страницах с рисунками и соответствующей части текста в инструкции по эксплуатации.



Рисунки с разделами текста:

Операции со ссылкой на рисунок Вы найдете сразу после рисунка с соответствующим номером позиции.

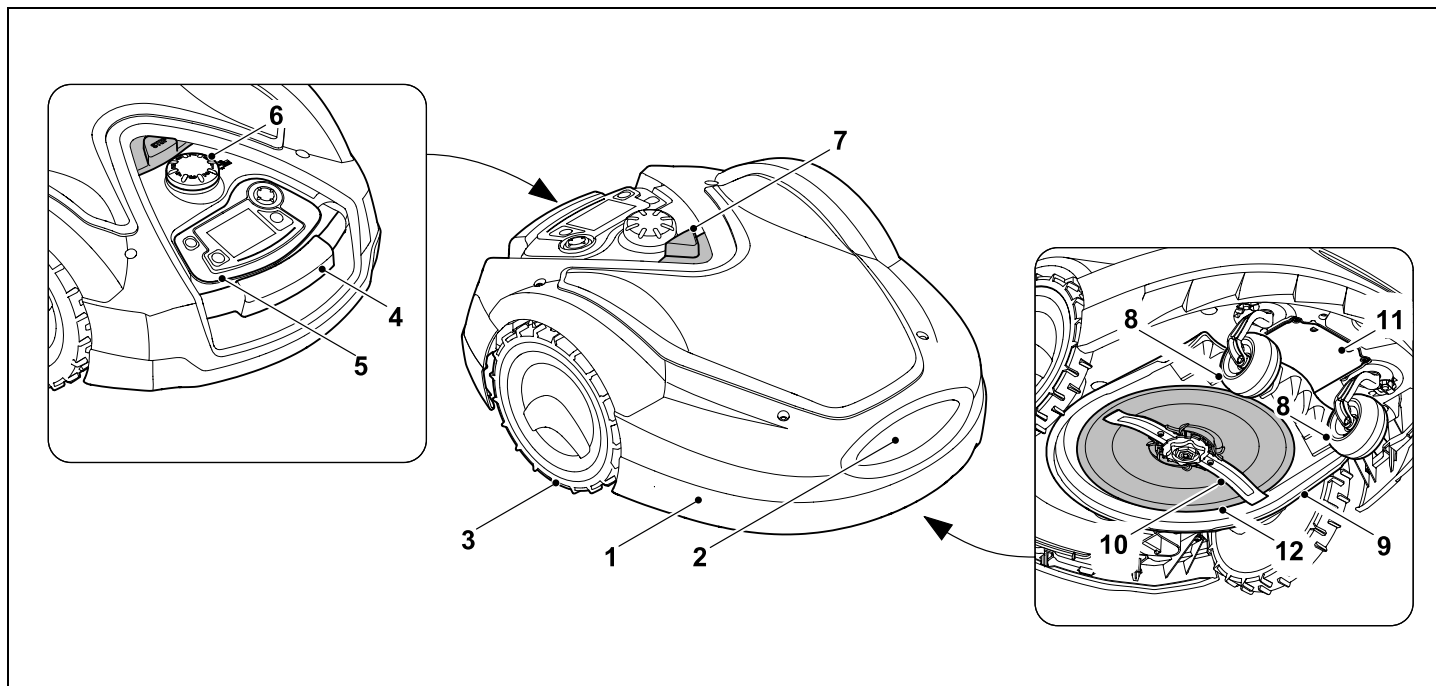
Пример:



Кнопка управления (1) служит для навигации по меню, настройки подтверждаются кнопкой ОК (2), после этого меню открываются. Выход из меню осуществляется с помощью кнопки «Назад» (3).

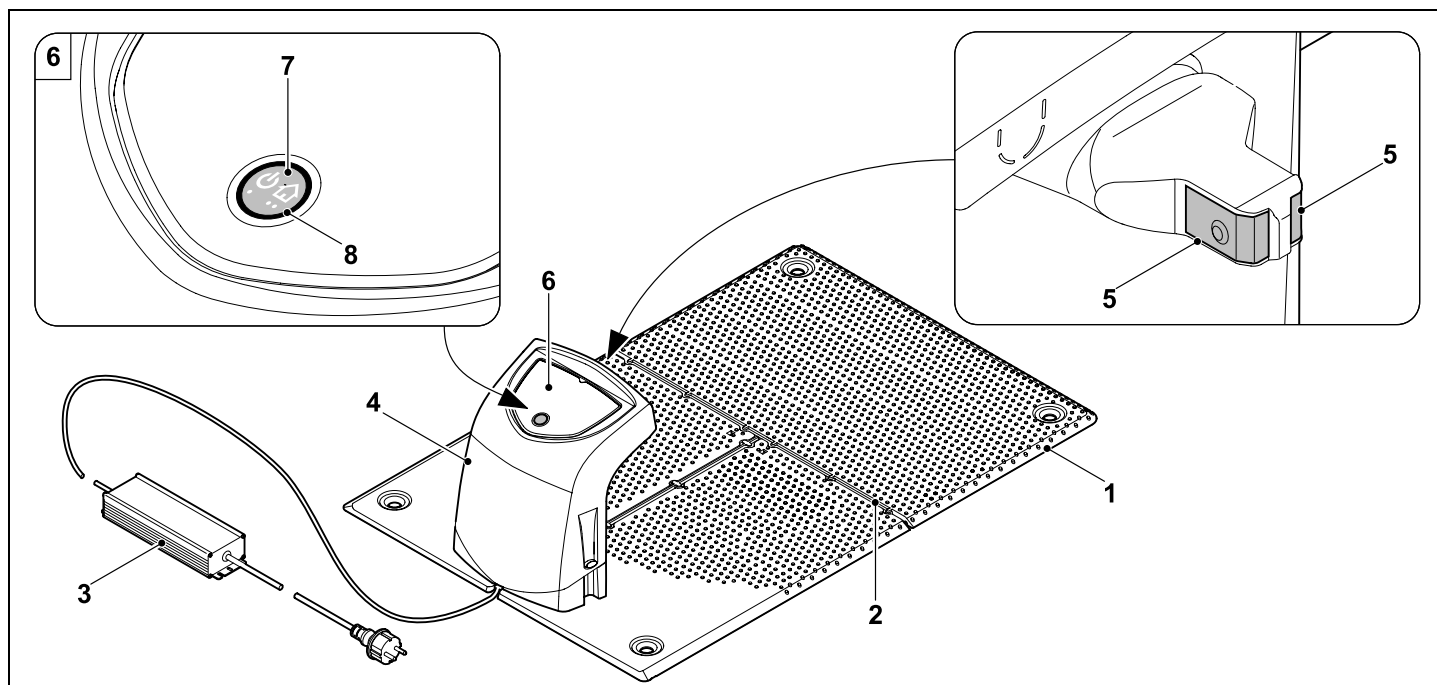
3. Описание устройства

3.1 Робот-газонокосилка



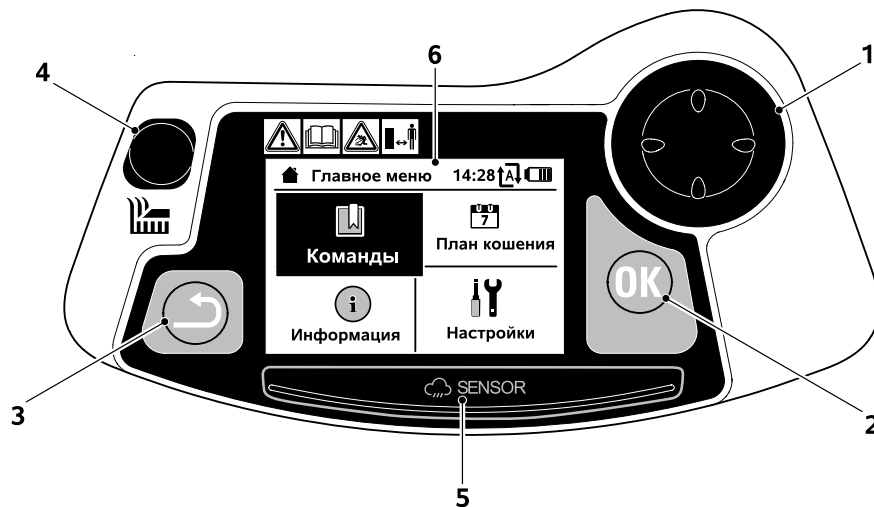
- | | | | |
|---|--|----|--|
| 1 | Подвижно установленный кожух
(⇒ 5.5), (⇒ 5.6) | 6 | Поворотная ручка для
регулировки высоты скашивания
(⇒ 9.6) |
| 2 | Зарядные контакты:
соединительные контакты для
базовой станции | 7 | Кнопка STOP (⇒ 5.1) |
| 3 | Заднее колесо | 8 | Переднее колесо |
| 4 | Ручка (⇒ 5.6) | 9 | Косилочный механизм |
| 5 | Снимаемый пульт управления
(⇒ 3.3), (⇒ 15.2) | 10 | Нож косилки, заточенный с двух
сторон (⇒ 16.3) |
| | | 11 | Отсек для аккумулятора |
| | | 12 | Ведомый диск |

3.2 Базовая станция



- 1 Опорная пластина
- 2 Держатели кабеля для прокладки ограничительного провода (⇒ 9.11)
- 3 Блок питания
- 4 Съёмная крышка (⇒ 9.2)
- 5 Зарядные контакты: соединительные контакты для робота-газонокосилки
- 6 Панель управления с кнопкой и светодиодом (⇒ 13.1)
- 7 Кнопка
- 8 Светодиодный индикатор

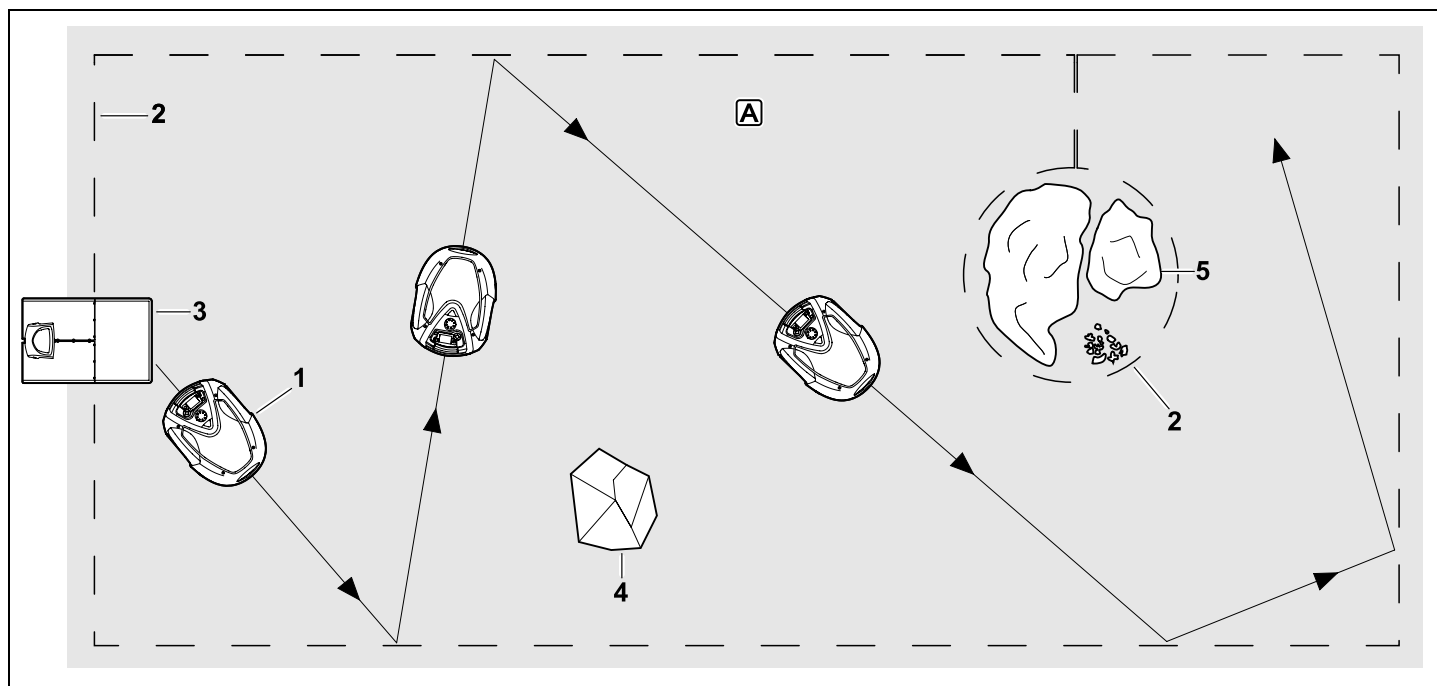
3.3 Пульт управления



- 1 Кнопка управления:
Управление роботом-газонокосилкой (⇒ 15.6)
Навигация в меню (⇒ 11.1)
- 2 Кнопка OK:
Ручной режим кошения (⇒ 15.6)
Навигация в меню (⇒ 11.1)
- 3 Кнопка Назад:
Навигация в меню (⇒ 11.1)
- 4 Кнопка кошения:
Ручной режим кошения (⇒ 15.6)
Кошение независимо от периодов активного времени (⇒ 15.5)
- 5 Датчик дождя (⇒ 11.12)
- 6 Графический дисплей

4. Как следует работать с роботом-газонокосилкой

4.1 Принцип действия



Робот-газонокосилка (1) разработан для автоматической обработки газонных участков. Он скашивает траву на газоне произвольными рядами.

Чтобы робот-газонокосилка распознавал границы скашиваемого участка **A**, вокруг участка необходимо проложить ограничительный провод (2). По проводу проходит сигнал, который генерируется базовой станцией (3).

Неподвижные препятствия (4) на скашиваемом участке точно распознаются роботом-газонокосилкой с помощью датчика на бампере. Зоны (5), в которые робот-газонокосилка не должен заезжать, и препятствия, которые он не должен задевать, необходимо отделить от остального скашиваемого участка ограничительным проводом.

При автоматическом режиме робот-газонокосилка **в период активного времени** ($\Rightarrow$ 11.7) самостоятельно покидает базовую станцию и косит газон. Для зарядки аккумулятора робот-газонокосилка автоматически заезжает на базовую станцию. При этом количество и длительность кошения, а также процессов зарядки в период активного времени приводятся в соответствие полностью

автоматически. Тем самым постоянно обеспечивается недельная длительность кошения.

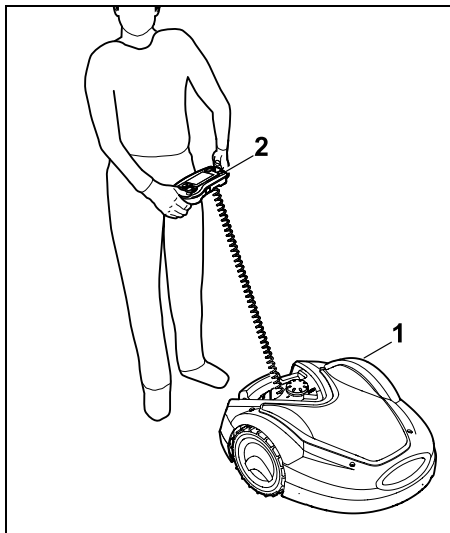
При выключенном автоматическом режиме и для процессов кошения **независимо от активного времени** можно активировать процесс кошения кнопкой или посредством команды «Запуск кошения» или «Запуск кошения с задержкой». (⇒ 11.5)



Робот-газонокосилка STIHL может надежно и без помех работать в непосредственной близости от других роботов-газонокосилок. Сигнал провода

отвечает стандарту EGMF (Объединение европейских производителей садовой техники) в области электромагнитной эмиссии.

4.2 Ручной режим кошения



Роботом-газонокосилкой (1) можно скашивать газон также вручную, как и обычной газонокосилкой. Для этого следует вынуть пульт управления (2), выбрать в меню «Команды» опцию «Ручное управление», активировать нож косилки, а также привод движения и идти сзади за роботом-газонокосилкой. (⇒ 15.6)



Датчик на бампере и ограничение кромок во время ручного режима скашивания не активированы.

5. Защитные устройства

Для безопасного управления и защиты от неправильного использования устройство оснащено многочисленными защитными устройствами.



Опасность получения травм!

Если у одного из защитных устройств обнаруживается дефект, то работа устройства запрещена. Компания STIHL рекомендует обращаться в таком случае к дилерам STIHL.

5.1 Кнопка STOP

При нажатии красной кнопки STOP на верхней поверхности робота-газонокосилки, его работа сразу же прекращается. В течение нескольких секунд нож косилки полностью останавливается, и на дисплее появляется сообщение «Нажата кнопка STOP». Пока сообщение активно, робота-газонокосилку невозможно привести в действие, но он находится в состоянии готовности. (⇒ 24.)

При **включенном автоматическом режиме** после подтверждения сообщения нажатием ОК появляется запрос, должен ли быть продолжен автоматический режим работы.

При ответе **Да** робот-газонокосилка обрабатывает скашиваемый участок в соответствии с планом кошения. При ответе **Нет** робот-газонокосилка сразу же останавливается на скашиваемом участке, и автоматический режим отключается. (⇒ 11.5)



Продолжительное нажатие кнопки STOP активирует дополнительно блокировку устройства. (⇒ 5.2)

5.2 Блокировка устройства

Перед всеми работами по техобслуживанию и очистке, перед транспортировкой, а также перед проверкой робота-газонокосилки должен быть заблокирован.

При активированной блокировке устройства привести робота-газонокосилку в действие невозможно.

Активирование блокировки устройства:

- нажать **кнопку STOP** и удерживать ее в нажатом положении,
- в меню **Команды**,
- в меню **Безопасность**.



Активирование блокировки устройства с помощью меню «Команды»:

- В меню «Команды» выбрать пункт «Заблокировать iMow» и подтвердить кнопкой ОК. (⇒ 11.5)

Активирование блокировки устройства с помощью меню «Безопасность»:

- В меню «Настройки» открыть подменю «Безопасность». (⇒ 11.16)
- Выбрать пункт «Заблокировать iMow» и подтвердить кнопкой ОК.

Отмена блокировки устройства:

- В случае необходимости вывести устройство из режима ожидания можно, нажав любую кнопку.
- Разблокировать робота-газонокосилку с помощью показанной комбинации кнопок. Для этого следует нажать **кнопку кошения** и **кнопку ОК** в изображенной последовательности.



5.3 Защитные компоненты

Робот-газонокосилка оснащен защитными компонентами, которые предотвращают непреднамеренный контакт с ножом косилки и срезанной травой. К ним, прежде всего, относится кожух.

5.4 Управление обеими руками

Нож косилки при ручном режиме кошения можно включить только так: кнопку ОК нажать большим пальцем правой руки и



удерживать ее в нажатом положении, а затем большим пальцем левой руки нажать кнопку кошения. Если один раз активирование выполнено, то кнопка кошения должна оставаться нажатой, чтобы продолжать косьбу.

5.5 Датчик на бампере

Робот-газонокосилка оснащен подвижным кожухом, который служит датчиком на бампере. Робот-газонокосилка сразу же остановится, если в автоматическом режиме заденет неподвижное препятствие, имеющее определенную минимальную высоту (10 см) и прочное основание. В этом случае устройство меняет направление движения и продолжает процесс кошения. При слишком частом срабатывании датчика на бампере дополнительно останавливается нож косилки.



Столкновение с препятствием происходит с определенным усилием. Такие легко повреждаемые или легкие предметы, как цветочные горшки, могут быть опрокинуты или повреждены.

Компания STIHL рекомендует устранять препятствия или окружать их закрытыми зонами. (⇒ 12.9)

5.6 Защита от подъема

Если робота-газонокосилку поднимать за кожух или за ручку для переноса, то процесс кошения сразу прекращается.

Нож косилки полностью останавливается в течение нескольких секунд.

5.7 Датчик наклона

Если во время работы допущенный угол наклона превышает, то робот-газонокосилка сразу меняет направление движения. При опрокидывании привод колес и двигатель ножа отключаются.

5.8 Подсветка дисплея

Во время работы подсветка дисплея активирована. Благодаря подсветке робота-газонокосилку можно увидеть даже в темноте.

5.9 Охранный сигнализация

При активированной охранный сигнализации после подъема робота-газонокосилки с земли раздается звуковой сигнал тревоги, если в течение одной минуты не ввести PIN-код. (⇒ 11.16)

Робот-газонокосилка может работать только вместе с базовой станцией, входящей в комплект поставки. Другую базовую станцию необходимо согласовывать с роботом-газонокосилкой. (⇒ 11.16)



Компания STIHL рекомендует устанавливать один из **уровней защиты**: «Низк.», «Сред.» или «Высок.». Это гарантирует, что посторонние лица не смогут привести в действие робота-газонокосилку с помощью другой базовой станции, а также изменить настройки или программу.

5.10 Защита GPS

Модели **RMI 632 C, RMI 632 PC** оснащены GPS-приемником. При активированной защите GPS владелец устройства уведомляется, если устройство приводится в действие за пределами домашней области. Кроме того, на дисплее появляется запрос на ввод PIN-кода. (⇒ 14.5)



Рекомендация:

Следует всегда активировать защиту GPS. (⇒ 11.16)

6. Техника безопасности

6.1 Общие сведения



При работе с устройством необходимо обязательно соблюдать данные требования по технике безопасности.



Перед первым вводом в работу необходимо внимательно прочитать всю инструкцию по эксплуатации. Инструкцию по эксплуатации следует бережно сохранять для дальнейшего пользования.

Соблюдение этих мер предосторожности необходимо для обеспечения Вашей безопасности, однако их перечень не является полным. Применять устройство следует в соответствии с чувством здравого смысла и ответственности, не забывая при этом, что пользователь несет ответственность за несчастные случаи с другими лицами или за их собственность.

Термин «Использование» включает в себя все работы с роботом-газонокосилкой, базовой станцией и ограничительным проводом.

Термин «Пользователь» обозначает:

- Человека, который программирует робота-газонокосилку или вносит изменения в имеющуюся программу.
- Человека, который работает с роботом-газонокосилкой.
- Человека, который вводит устройство в эксплуатацию или активирует его.
- Человека, который выполняет монтаж/демонтаж ограничительного провода, базовой станции.

Использование **приложения iMow** также относится к понятию «Использование», который приводится в настоящей «Инструкции по эксплуатации».

Пользоваться устройством разрешается только, находясь в хорошем физическом и психическом состоянии. Если у Вас имеются проблемы со здоровьем, то следует обратиться к врачу и выяснить, можно ли Вам работать с устройством. Запрещается работать с устройством после употребления алкогольных

напитков, наркотиков или приема лекарств, которые могут оказать негативное влияние на реакции работающего.

Ознакомьтесь с элементами управления и особенностями применения устройства.

Работать с устройством разрешается только лицам, изучившим инструкцию по эксплуатации и имеющим навыки управления устройством. Перед первым вводом устройства в эксплуатацию пользователь должен пройти квалифицированный инструктаж, ориентированный на практический опыт. Пользователь должен пройти инструктаж по безопасному обращению с устройством у продавца или другого специалиста.

В частности, в ходе этого инструктажа пользователю следует разъяснить, что работа с устройством требует особой осмотрительности и концентрации внимания.

Даже если вы эксплуатируете данное устройство надлежащим образом, не стоит забывать про возможность возникновения остаточных рисков.



Опасность для жизни вследствие удушья!

Опасность удушья для детей во время игр с упаковочным материалом. Упаковочный материал следует непременно хранить в недоступном для детей месте.

Устройство разрешается передавать или одалживать только тем пользователям, которые знакомы с данной моделью и умеют обращаться с

устройством. Устройство необходимо передавать всегда с инструкцией по эксплуатации.

Строго запрещается пользоваться устройством детям и лицам с физическими, психическими или умственными недостатками, а также лицам, обладающим недостаточным опытом и знаниями, или лицам, которые не ознакомлены с необходимыми инструкциями.

Запрещается пользоваться устройством детям или подросткам, не достигшим 16 лет. Местные предписания могут определять минимальный возраст пользователя.



Внимание – опасность несчастного случая!



Не подпускать детей во время кошения к устройству и скашиваемой площади.



Не подпускать собак и других домашних животных во время кошения к устройству и скашиваемой площади.

Из соображений безопасности запрещается любое изменение на устройстве, за исключением квалифицированной установки принадлежностей и навесного оборудования, допущенных компанией STIHL. Кроме того, изменения устройства приводят к лишению гарантийных прав. Сведения о допущенных принадлежностях и навесном оборудовании можно получить у дилера STIHL.

В частности запрещены изменения устройства с целью увеличения мощности или частоты вращения электродвигателей.

Запрещено производить какие-либо изменения устройства, которые ведут к увеличению уровня шума.

Из соображений безопасности запрещается вносить изменения или производить манипуляции в программном обеспечении устройства.

Особую осторожность следует проявлять при применении устройства в зонах зеленых насаждений, парках, на спортплощадках, на улицах и предприятиях лесного и сельского хозяйств.

Запрещается использование устройства для транспортировки предметов, животных или людей, в особенности детей.

Никогда не разрешайте людям, особенно детям, ехать на робот-косилке или сидеть на ней.

Внимание – опасность несчастного случая!

Робот-газонокосилка предназначен для автоматической и ручной стрижки газонов. Иное применение запрещено, так как может привести к опасным последствиям или повреждению устройства.

Из-за опасности получения травм пользователем устройство запрещается применять для следующих работ (неполное перечисление):

- для подрезки веток, зеленых ограждений и кустов,
- для подрезки вьющихся растений,

- для ухода за растениями на крышах и в ящиках на балконах,
- для измельчения обрезков деревьев и кустарников,
- для очистки дорожек (всасыванием, продувкой),
- для выравнивания поверхности почвы, например, при наличии земляных холмиков, сделанных кротами.

6.2 Рабочая одежда и средства защиты



Одевайте прочную обувь с нескользкой подошвой и никогда не работайте босиком или, например, в сандалях,

- если робот-газонокосилка переезжает с места на место с помощью пульта управления.
- если Вы во время работы приближаетесь близко к роботу-газонокосилке,
- если стрижка газона выполняется вручную. (⇒ 15.6)



При установке, работах по техобслуживанию и других работах на устройстве и базовой станции следует носить подходящую рабочую одежду.

Нельзя одевать свободную одежду, которая может зацепиться за движущиеся узлы, также не разрешается носить украшения, галстуки и шарфы.

В особенности необходимо одевать длинные брюки,

- если Вы во время работы приближаетесь близко к роботу-газонокосилке,
- если стрижка газона выполняется вручную.



Во время работ по техническому обслуживанию и чистке устройства, а также при прокладке (и изъятию) провода и установке базовой станции необходимо всегда носить прочные перчатки.

Особое внимание защите рук уделять при любых работах с ножом косилки, а также вбивании фиксаторов провода и колышков для базовой станции.

При любых работах с устройством длинные волосы связать вместе и предохранить от распускания (платком, фуражкой и т. п.).



При вбивании фиксаторов и колышков для базовой станции надо носить подходящие защитные очки.

6.3 Предупреждение – опасность из-за электрического тока



Внимание! **Опасность поражения электрическим током!**

Особенно важными для обеспечения электробезопасности являются исправный сетевой кабель и исправный сетевой штекер блока питания. Чтобы исключить возможность поражения электрическим током, запрещается использовать поврежденные кабели, соединители и штекеры, а также соединительные кабели, несоответствующие предписаниям.



Поэтому регулярно проверяйте соединительный кабель на отсутствие повреждений и износа (трещины на изоляции).

Следует использовать только оригинальный блок питания.

Запрещается использовать блок питания,

- если он поврежден или изношен,
- если провода повреждены или изношены. Особенно необходимо проверять сетевой соединительный кабель на повреждения и признаки старения.

Работы по техобслуживанию и ремонту сетевых кабелей и блока питания разрешается выполнять только специально обученному персоналу.

Опасность поражения электрическим током!

Запрещено подключать поврежденный кабель к сети и прикасаться к поврежденному кабелю, пока он не отсоединен от сети.

Запрещается изменять длину соединительных кабелей на блоке питания (например, делать короче). Запрещается удлинять кабель от блока питания до базовой станции.

Не оставлять блок питания и кабель на мокрой поверхности.

Опасность поражения электрическим током!

Не разрешается использовать кабели, соединители и вилки, имеющие повреждения, или несоответствующие предписаниям соединительные кабели.

Всегда следить за тем, чтобы используемые сетевые кабели имели достаточную защиту.

Вилку соединительного кабеля надо вынимать из розетки, а не тянуть за соединительный кабель.

Устройство подключать только к блоку электропитания, который защищен автоматическим предохранительным выключателем, срабатывающим при появлении утечки тока (ток отключения макс. 30 мА). Более подробную информацию можно получить у электромонтажника.

Если блок питания подключается к сети за пределами одного здания, то данная розетка должна быть допущена к эксплуатации во внешней зоне. Более подробную информацию, касающуюся предписаний соответствующей страны, можно получить у электромонтажника.

Если устройство подключено к источнику питания, то необходимо следить за тем, чтобы не допустить его повреждений из-за возможных колебаний тока.

6.4 Аккумулятор

Использовать только оригинальный аккумулятор.

Аккумулятор предназначен только для стационарной установки внутри робота-газонокосилки STIHL. Внутри устройства он оптимально защищен и заряжается, когда робот-газонокосилка находится на базовой станции. Запрещается использовать иное зарядное устройство. Использование неподходящего зарядного устройства может привести к поражению электрическим током, перегреву или вытеканию из аккумулятора едкой жидкости.

Запрещается вскрывать аккумулятор.

Не допускать падения аккумулятора.

Не использовать поврежденный или неисправный аккумулятор.

Хранить аккумулятор в недоступном для детей месте.



Опасность взрыва!

Защищать аккумулятор от прямых солнечных лучей, нагрева и пламени, не бросать его в огонь.



Использовать и хранить аккумулятор только при температуре от -10°C до +50°C.



Защищать аккумулятор от дождя и влаги, не опускать в жидкость.



Не подвергать аккумулятор воздействию микроволн и высокого давления.

Не замыкать контакты аккумулятора металлическими предметами (избегать короткого замыкания). Короткое замыкание может вывести аккумулятор из строя.

Неиспользуемый аккумулятор держать вдали от металлических предметов (гвоздей, монет, украшений и т. п.). Не помещать аккумулятор в металлический контейнер – **опасность взрыва и пожара!**

При ненадлежащем использовании аккумулятора из него может вытечь жидкость – избегать контакта с ней! Если жидкость все же попала на кожу, смыть ее водой. Если жидкость попала в глаза, обратиться за медицинской помощью. Вытекший из аккумулятора электролит может вызвать раздражение и химические ожоги кожи.

Не вставлять предметы в вентиляционные отверстия аккумулятора.

Дополнительные указания по технике безопасности см.

<http://www.stihl.com/safety-data-sheets>

6.5 Транспортировка устройства

Перед каждой транспортировкой, особенно перед тем как поднять робота-газонокосилку, следует активировать блокировку устройства. (⇒ 5.2)

Перед транспортировкой дождаться, когда устройство остынет.

При подъеме и переносе не допускать прикосновений к ножу косилки. Поднимать робота-газонокосилку разрешается только за ручку для переноски, никогда не браться за устройство.

Учитывать вес устройства и при необходимости использовать для погрузки подходящие средства (подъемные приспособления).

Зафиксировать устройство и элементы устройства (например, базовую станцию) на погрузочной платформе при помощи подходящих средств крепления (ремней, тросов и т. д.) в точках крепления, описанных в данной инструкции по эксплуатации. (⇒ 21.)

При транспортировке устройства необходимо соблюдать местные законодательные предписания, в особенности по безопасности погрузки и транспортировке предметов на погрузочных платформах.

Предохраняйте аккумулятор от прямых солнечных лучей и никогда не оставляйте его в автомобиле.

Литий-ионные аккумуляторы требуют особенно тщательного обращения при транспортировке, важно при этом не допустить короткого замыкания. Аккумулятор следует транспортировать либо в неповрежденной оригинальной упаковке, либо установленным в робота-газонокосилку.

6.6 Перед началом работы

Следует удостовериться, что любое лицо, которое пользуется устройством, ознакомлено с инструкцией по эксплуатации.

Необходимо точно соблюдать указания по установке базовой станции (⇒ 9.1) и ограничительного провода (⇒ 12.).

Ограничительный провод и сетевой кабель необходимо хорошо закреплять на почве, чтобы исключить возможность споткнуться. Следует избегать укладки ограничительного провода над бордюрами (например, тротуары, край брусчатки). При укладке на основаниях, в которые невозможно забить имеющиеся в поставке фиксаторы (например, брусчатка, тротуары), необходимо использовать кабель-канал.

Следует регулярно проверять надлежащую укладку ограничительного провода и сетевого кабеля.

Фиксаторы следует забивать всегда до конца, чтобы исключить опасность спотыкания.

Запрещается устанавливать базовую станцию на плохо просматриваемом месте, что может стать причиной спотыкания (например, за углами дома).

Базовую станцию следует по возможности устанавливать вне зоны досягаемости ползающих животных, например, муравьев или улиток. В частности, следует избегать муравейников и компостных куч.

Зоны, в которых невозможно безопасное перемещение робота-газонокосилки (например, из-за

опасности падения), должны быть ограждены правильно проложенным ограничительным проводом. STIHL рекомендует применять робот-газонокосилку только на газонах и дорожках с твердым покрытием (например, мощенных тротуарной плиткой).

Робот-газонокосилка не распознает возможные места падения, как, например, кромки, выступы, бассейны или пруды. Если ограничительный провод укладывается вдоль потенциальных мест падения, то по причинам безопасности расстояние между ограничительным проводом и опасным местом должно быть более **1 м**.

Следует регулярно осматривать участок, на котором будет работать устройство и убирать все камни, палки, проволоку, кости и иные посторонние предметы, которые могли бы быть отброшены устройством. После установки ограничительного провода с участка для скашивания убрать, прежде всего, все инструменты. Сломанные или поврежденные фиксаторы необходимо вытащить из почвы и утилизировать их.

Регулярно проверяйте участки, подлежащие стрижке, на наличие неровностей, при необходимости устраняйте их.

Нельзя пользоваться устройством, если защитные устройства повреждены или не установлены.

Запрещается удалять или переключать установленные на устройстве переключающие и предохранительные устройства.

Перед использованием устройства следует заменять поврежденные и изношенные детали. Необходимо вовремя обновлять на устройстве нечитабельные или поврежденные наклейки с предупреждениями и указаниями об имеющихся опасностях. Новые наклейки и все остальные запасные части имеются у дилеров STIHL.

Перед вводом в эксплуатацию следует проверить:

- технически безопасное состояние устройства. Это означает безупречное состояние крышек и предохранительных устройств, которые должны находиться на своем месте.
- технически безопасное состояние базовой станции. При этом все панели должны быть установлены правильно и находиться в исправном состоянии.
- выполнено ли подключение к электропитанию в соответствии с нормативами.
- безупречно ли состояние изоляции соединительного кабеля и сетевого штекера.
- отсутствуют ли повреждения или следы износа устройства в целом (корпуса, кожуха, крепежных элементов, ножа, ножевого вала и т. д.).
- надлежащее ли состояние ножа и его крепления (фиксированное положение, повреждения, износ). (⇒ 16.3)

- наличие и затяжку до отказа всех винтов, гаек и других крепежных элементов. Перед вводом в эксплуатацию следует затянуть ослабленные винты и гайки (соблюдать моменты затяжки).

В случае необходимости выполнить все требуемые работы или обратиться к дилеру. Компания STIHL рекомендует обращаться к дилеру STIHL.

6.7 Программирование

Для устройств по уходу за садовыми участками с электродвигателем следует соблюдать муниципальные предписания по продолжительности работы и соответственно программировать активное время. (⇒ 14.3)

В особенности при программировании должно быть также учтено, чтобы во время кошения на обрабатываемой площади не было детей, посторонних лиц или животных.

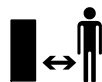
Изменения в программировании с помощью **приложения iMow** в моделях **RMI 632 C, RMI 632 PC** могут вызвать неожиданные для окружающих людей действия. Поэтому о любых изменениях в плане кошения необходимо заранее предупреждать находящихся на участке людей.

Необходимо исключить одновременную работу робота-газонокосилки с оросительной системой, программирование выполнять соответствующим образом.

Убедитесь, что на работе-газонокосилке установлены правильная дата и правильное текущее время. При необходимости исправить

настройки. Неверные значения могут привести к непреднамеренному запуску устройства.

6.8 Во время работы



Запрещено присутствие посторонних лиц, особенно детей и животных

в рабочей зоне.

Никогда не разрешайте детям во время работы приближаться к роботу-газонокосилке или играть с ним.

Запуск процесса кошения с помощью **приложения iMow** в моделях **RMI 632 C, RMI 632 PC** может стать неожиданным для окружающих людей. Поэтому перед возможными действиями робота-газонокосилки необходимо заранее предупреждать находящихся на участке людей.

Робот-газонокосилка никогда не должен работать без надзора, если Вам известно, что поблизости находятся животные или люди, особенно дети.

При использовании робота-газонокосилки в общественных местах следует размещать вокруг скашиваемого участка таблички со следующим текстом:
«Осторожно! Работает автоматическая газонокосилка! Держитесь в стороне от машины! Следите за детьми!»



Внимание – опасность получения травм!

Ни в коем случае не класть руки или ноги на вращающиеся детали или под них. Запрещено прикасаться к вращающемуся ножу.

Перед началом грозы или опасности появления молний следует отсоединить блок питания от электросети. В такой ситуации приводить в действие робота-газонокосилку запрещается.

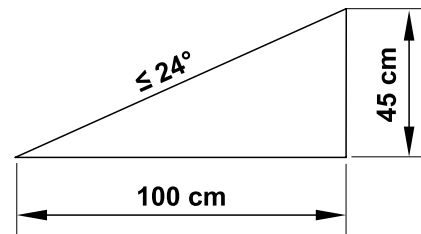
Запрещается опрокидывать и поднимать робота-газонокосилку с работающим электродвигателем.

Категорически запрещается выполнять настройки на устройстве, пока хотя бы один из электродвигателей работает.

Из соображений безопасности запрещено использовать устройство на площадках с уклоном более 24° (45 %).

Опасность получения травм!

Уклон 24° соответствует вертикальному подъему 45 см на 100 см по горизонтали.



Следить за инерционным движением режущего инструмента, которое длится несколько секунд до полной остановки.

Во время текущей работы следует нажать **кнопку STOP** (⇒ 5.1)

- перед тем как изменить или произвести настройки в меню,
- перед изменением программирования,
- перед тем как вынуть пульт управления.

Активируйте **блокировку устройства в следующих случаях** (⇒ 5.2):

- перед подъемом и переноской устройства;
- перед транспортировкой устройства;
- перед тем, как ослабить крепления или снять заглушки;
- прежде чем выполнить работы на ноже косилки;
- перед проверкой или чисткой устройства;
- если был задет посторонний предмет или устройство демонстрирует чрезмерно высокий уровень вибрации. В этих случаях необходимо проверить устройство, в особенности режущий механизм (ножи, ножевой вал, крепление ножа), на отсутствие повреждений и выполнить необходимый ремонт, прежде чем снова приступить к работе.



Опасность травмирования!

Наличие сильной вибрации, как правило, свидетельствует о неисправности. Запрещается приводить робота-газонокосилку в действие, например, с поврежденным или погнутым ножевым валом, а также с поврежденным или погнутым ножом косилки. При отсутствии необходимых знаний следует поручать ремонт специалистам: компания STIHL рекомендует обращаться к дилерам STIHL.

Перед тем, как оставить устройство, следует установить настройки безопасности таким образом, чтобы никто не смог запустить устройство. (⇒ 11.16)

Ручной режим кошения:

Запуск производить с осторожностью, соблюдая указания главы «Ручной режим кошения». (⇒ 15.6)

Следует работать только при дневном свете или хорошем искусственном освещении.

Не допускается механически фиксировать кнопки на устройстве – в особенности кнопку кошения.

Пользователь всегда должен быть позади устройства. Ноги должны всегда находиться на достаточном расстоянии от ножа.

При кошении газона нельзя бегать, чтобы не допустить травм из-за риска поскользнуться, падения и т. п.

Сохранять особую осторожность при развороте робота-газонокосилки или перемещении его назад.

При наличии влажной грунтовой поверхности неустойчивое положение пользователя увеличивает опасность несчастного случая.

Следует работать, соблюдая особую осторожность, чтобы не подскользнуться. По возможности не пользоваться ручным режимом кошения при влажной грунтовой поверхности.

Необходимо всегда следить за тем, чтобы состояние склонов было хорошим, и не косить на слишком крутых склонах.

Двигаться следует поперек склона, запрещается косить вниз или вверх по склону и следует учитывать, что необходимо всегда находиться выше робота-газонокосилки, чтобы при возможной потере контроля устройство на Вас не наехало.

Необходимо огибать невидимые объекты на луговине (брызгальные установки для газонов, забитые в почву сваи, водяные вентили, фундаменты, электрические кабели и т. п.). Наезд на такие посторонние объекты запрещен.

Запрещается преднамеренный наезд на препятствия. Во время ручного режима кошения датчик столкновений не активирован.

При управлении машиной и ее периферийными устройствами нельзя наклоняться вперед. Необходимо всегда следить за сохранением своего равновесия и устойчивого положения на склонах, следует всегда идти, а не бежать.

6.9 Техническое обслуживание и ремонтные работы

Перед началом работ по очистке, ремонту и техническому обслуживанию следует активировать блокировку устройства и поставить робота-газонокосилку на твердое ровное основание.

Перед любыми работами на базовой станции и на ограничительном проводе необходимо вынимать сетевой штекер блока питания.



Перед всеми работами по техобслуживанию дать роботу-газонокосилке остыть в течение около 5 минут.

Сетевой кабель разрешается ремонтировать или заменять только авторизованным профессиональным электрикам.

После всех работ и перед очередным пуском следует проверить программирование робота-газонокосилки и при необходимости произвести корректировку. Прежде всего, должны быть установлены дата и текущее время.

Очистка:

Все устройство необходимо регулярно очищать тщательным образом. (⇒ 16.2)

Никогда не направлять струи воды (в частности, установки для мытья под давлением) на узлы двигателя, уплотнения, а также на компоненты электрооборудования и опорные участки. При несоблюдении вышесказанного возможны повреждения, требующие дорогостоящего ремонта. Запрещается очищать устройство струями воды (например, при помощи садового шланга). Запрещается использовать агрессивные чистящие средства. Они могут повредить пластмассу и металл, что может вызвать нарушение безопасной эксплуатации устройства STIHL.



Работы по техническому обслуживанию:

Разрешается выполнять только те работы по техническому обслуживанию, которые описаны в

данной инструкции по эксплуатации. Все другие работы должны производиться дилером. Для получения необходимых сведений и помощи обращайтесь **всегда** к дилеру. Компания STIHL рекомендует выполнять работы по техническому обслуживанию и ремонты только у дилеров STIHL. Дилеры STIHL регулярно предоставляют программы обучения и техническую информацию.

Необходимо использовать только инструменты, принадлежности или навесные устройства, допущенные STIHL для данного устройства, или технически аналогичные узлы. В ином случае нельзя исключить несчастные случаи, приводящие к получению травм или повреждению устройства. При возникновении вопросов обращаться к дилеру.

Оригинальные инструменты, принадлежности и запчасти STIHL по своим качествам оптимально соответствуют устройству и удовлетворяют требованиям пользователя. Оригинальные запасные части STIHL опознаются по номеру запасной части STIHL, по надписи STIHL и при необходимости по знаку запасных частей STIHL. На маленьких деталях знак может стоять также отдельно.

Наклейки с предупреждениями и указаниями следует всегда содержать в чистом и хорошо читабельном состоянии. Поврежденные или утерянные наклейки необходимо заменить новыми оригинальными, которые можно получить у дилеров STIHL. При замене узла или детали

новым узлом или деталью, следить, чтобы новые части получили такие же наклейки, как и прежние узлы и детали.

При работе с режущим механизмом необходимо всегда носить прочные рабочие перчатки и соблюдать предельную осторожность.

Для того чтобы устройство работало надежно, следует затягивать все винты и гайки, в особенности винты и крепежные элементы режущего механизма, в соответствии с моментом затяжки.

Следует регулярно проверять все устройство – особенно перед установкой на хранение перед длительным перерывом в эксплуатации (например, в зимний период) – на отсутствие износа и повреждений. Из соображений безопасности необходимо сразу заменять изношенные или поврежденные детали, обеспечивая тем самым надежную работу устройства.

В случае снятия каких-либо деталей или защитных приспособлений во время проведения работ по техническому обслуживанию их необходимо немедленно снова установить на место в соответствии с подписаниями.

6.10 Хранение при длительных перерывах в работе

Перед установкой на хранение

- зарядить аккумулятор (⇒ 15.8);
- активировать самый высокий уровень защиты (⇒ 11.16);
- активировать блокировку устройства. (⇒ 5.2)

Необходимо исключить вероятность пользования устройством посторонними лицами (например, детьми).

Хранить устройство в состоянии готовности к эксплуатации.

Перед установкой на хранение (например, в зимний период) устройство следует тщательно очищать.

Перед тем как ставить устройство в закрытое помещение, следует дать возможность ему остыть в течение прибл. 5 минут.

Помещение для хранения должно быть сухим и теплым, а также закрываться на ключ.

Не допускается хранить устройство вблизи открытого огня или источника сильного нагрева (например, печи).

6.11 Утилизация

Отходы могут причинять вред людям, животным и экологии, поэтому они должны быть утилизированы надлежащим образом.

Чтобы получить информацию о правильной утилизации отходов, обращайтесь в Ваш центр по утилизации или к Вашему дилеру. Компания STIHL рекомендует обращаться к дилеру STIHL.

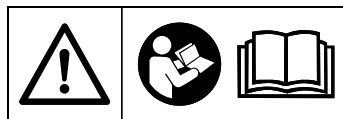
Следует обеспечить правильную утилизацию отслужившего устройства. Перед утилизацией устройство привести в непригодное состояние. Для предотвращения несчастных случаев в первую очередь надо удалить сетевой кабель блока питания и пульт управления робота-газонокосилки.

Опасность получения травм из-за ножа косилки!

Кроме того, запрещается оставлять отслужившую газонокосилку без присмотра. Удостовериться, что устройство и особенно нож косилки хранятся в недоступном для детей месте.

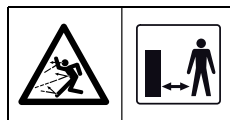
Аккумулятор необходимо утилизировать отдельно от устройства. Следует обеспечить, чтобы аккумуляторы утилизировались с соблюдением безопасности и экологичности.

7. Описание символов



Предупреждение!

Перед вводом в эксплуатацию следует прочитать инструкцию по эксплуатации.



Предупреждение!

Во время эксплуатации нужно находиться на безопасном расстоянии от устройства.

Запрещено присутствие посторонних лиц в рабочей зоне.



Предупреждение!

Прежде чем поднять устройство или приступить к каким-либо работам с ним, его нужно отключить.



Предупреждение!

Не разрешается садиться или вставать на устройство.



Предупреждение!

Запрещено прикасаться к вращающемуся ножу.



Предупреждение!

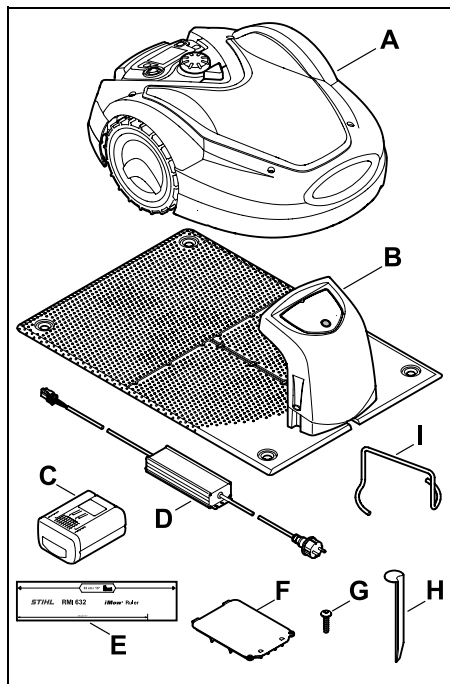
Не подпускать детей во время кошения к устройству и скашиваемой площади.



Предупреждение!

Не подпускать собак и других домашних животных во время кошения к устройству и скашиваемой площади.

8. Комплект поставки



Поз.	Наименование	Шт.
A	Робот-газонокосилка	1
B	Базовая станция	1
C	Аккумулятор	1
D	Блок питания	1
E	Шаблон для измерения iMow	2
F	Крышка отсека аккумулятора	1
G	Винт	2
H	Крепежный колышек для базовой станции	4

Поз.	Наименование	Шт.
I	Съемник для ведомого диска	1
–	Инструкция по эксплуатации	1
–	Шаблон для прохода	1

9. Первая установка

Для простой, быстрой и надежной установки соблюдайте технические требования и инструкции, особенно расстояние между проводами в 33 см при прокладывании. (⇒ 9.10)

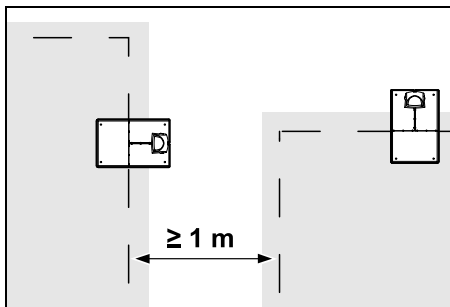
Можно увеличить скашиваемую площадь с помощью прокладывания ограничительного провода ближе к краю. (⇒ 12.17) Для безопасной работы расстояние между проводами во время установки должно быть адаптировано к местным условиям.

9.1 Указания по базовой станции

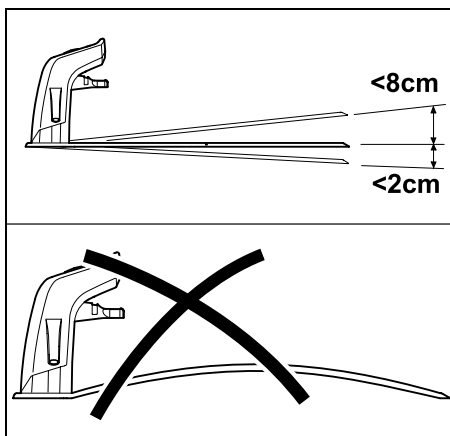
Требования к месту размещения базовой станции:

- **Защищенное, в тени.**
Прямые солнечные лучи могут вызвать нагрев устройства и увеличить время зарядки аккумулятора.
На базовой станции можно установить солнцезащитный тент, который доступен в качестве принадлежности. За счет этого робот-газонокосилка будет лучше защищен от атмосферных воздействий.

- **Обзорность.**
Базовая станция должна быть хорошо видна в месте установки, чтобы никто не мог о нее споткнуться.
 - **Рядом с подходящей розеткой.**
Подключение к сети должно находиться лишь на таком удалении от базовой станции, чтобы соответствующие силовые кабели могли быть подключены как к базовой станции, так и к сети. Не вносить изменений в силовые кабели блока питания. Рекомендуется розетка с защитой от перенапряжения.
 - **без источников помех.**
Металлы, оксиды железа или магнитные или токопроводящие материалы, или старые проложенные ограничительные провода могут помешать работе кошения. Рекомендуется устранение этих источников помех.
 - **Горизонтальное и ровное.**
- Подготовительные мероприятия:**
- Перед первой установкой подстричь газон обычной газонокосилкой (оптимальная высота травы 2–4 см).
 - Если грунт твердый или сухой, слегка увлажнить скашиваемый участок, чтобы облегчить вбивание фиксаторов.



Скашиваемые участки не должны накладываться друг на друга. Следует соблюдать минимальное расстояние ≥ 1 м между ограничительными проводами двух скашиваемых участков.

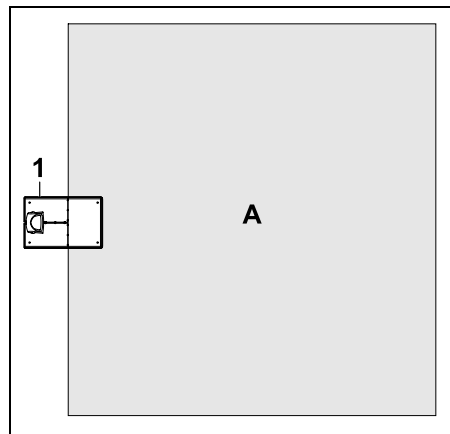


Допустимый наклон базовой станции составляет 2 см назад и 8 см вперед. Не допускать прогибания опорной пластины. Для полного прилегания опорной пластины к поверхности необходимо устранить под ней все неровности.

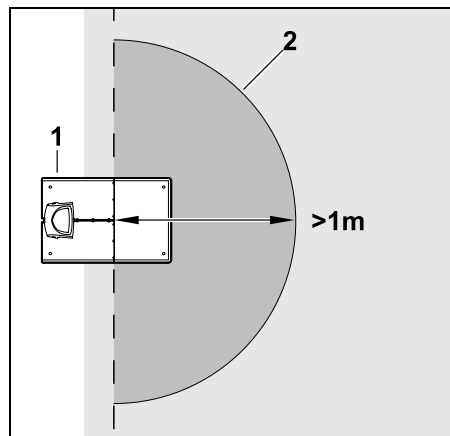
Варианты установки:

Базовая станция может быть установлена как внутренняя, так и внешняя.

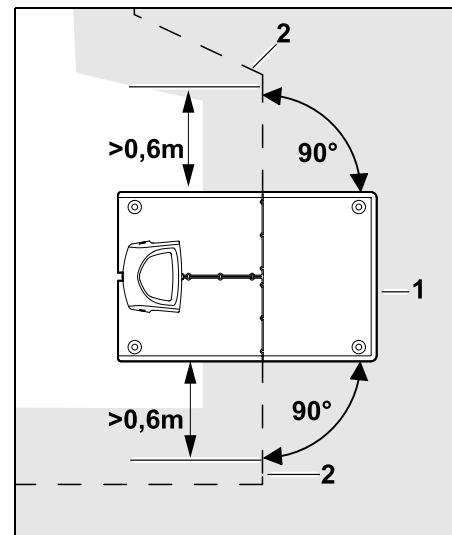
Внутренняя базовая станция:



Базовая станция (1) находится в пределах скашиваемого участка (А), установлена непосредственно на краю.

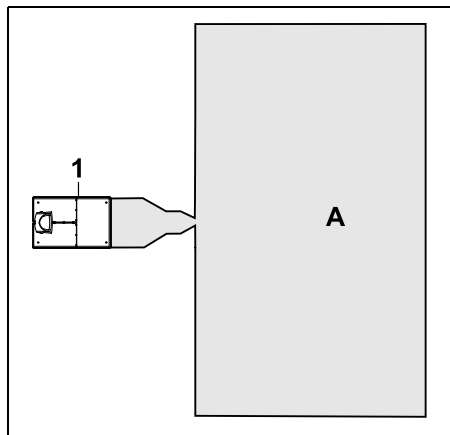


Перед базовой станцией (1) должна быть расположена ровная свободная площадка (2) с минимальным радиусом 1 м. Возвышенности или углубления необходимо выровнять.



Перед базовой станцией (1) и за ней проложить ограничительный провод (2) по прямой на расстоянии **0,6 м** под прямым углом к опорной пластине. Затем ограничительный провод должен проходить по кромке скашиваемого участка.

Внешняя базовая станция:

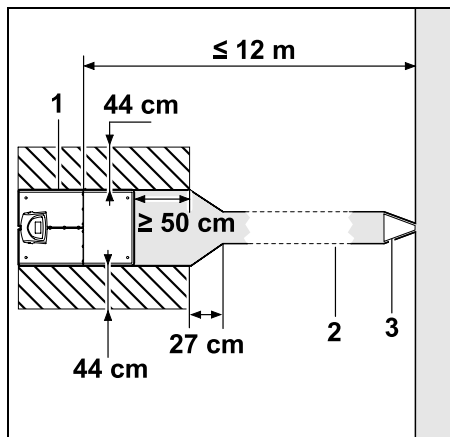


Базовая станция (1) устанавливается вне скашиваемого участка (А).



При наличии внешней базовой станции для возврата устройства на базу со смещением должны быть установлены **поисковые петли**. (⇒ 12.12)

Место, занимаемое внешней базовой станцией:



Для обеспечения работоспособности функций выезда из базовой станции и установки на нее базовая станция (1) может быть установлена с проходом (2), как показано на рисунке. Зоны вокруг базовой станции и за пределами ограничительного провода должны быть ровными и пригодными для перемещения устройства. Возвышенности или углубления необходимо выровнять.

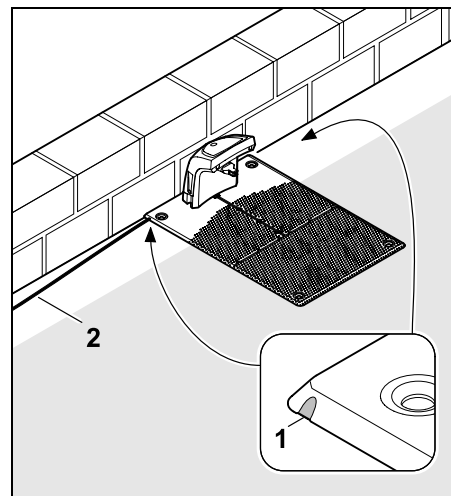
Установить проход (2) с помощью шаблона для прохода (3). (⇒ 12.11)

Минимальное расстояние от опорной пластины до начала прохода: ≥ 50 см

Ширина свободной площадки сбоку: 44 см

Максимальное расстояние до скашиваемого участка: ≤ 12 м

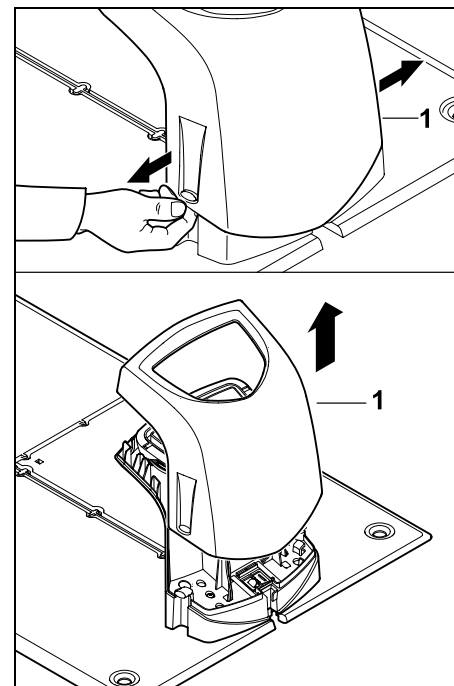
Установка базовой станции на стене:



При установке базовой станции на стене необходимо в опорной пластине с помощью пассатижей выломать перемычку (1) слева или справа для прохода сетевого кабеля (2).

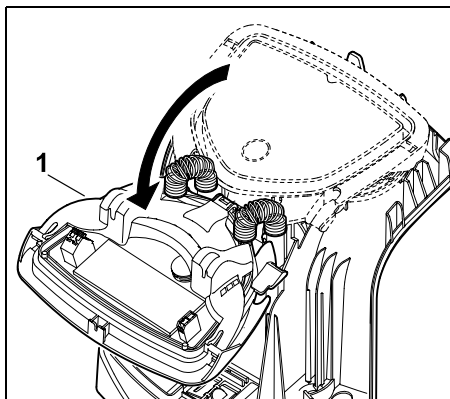
9.2 Разъемы на базовой станции

Снятие крышки:

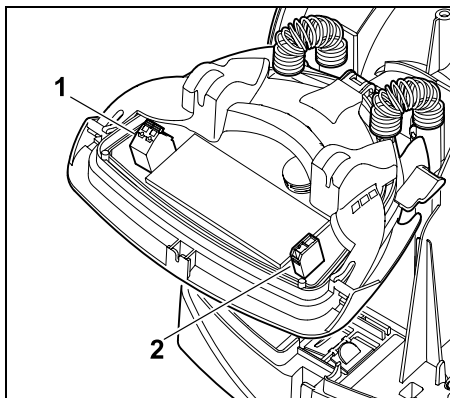


Слегка разжать бока крышки (1) слева и справа, как показано на рисунке, и снять крышку движением вверх.

Открытие панели:

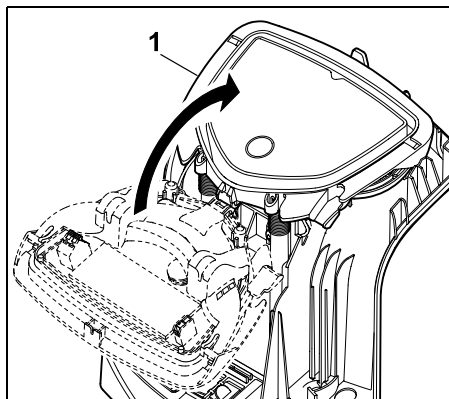


Откинуть панель (1) движением вперед. Удерживать панель в открытом состоянии, поскольку она захлопывается под действием пружинных шарниров.



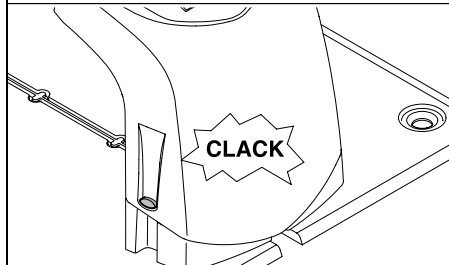
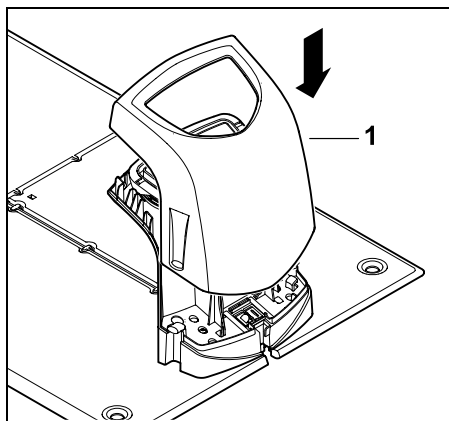
Разъемы для ограничительного провода (1) и силового кабеля (2) при закрытой панели защищены от непогоды.

Закрытие панели:



Сложить панель (1) движением назад, не допуская зажатия кабеля.

Установка крышки:

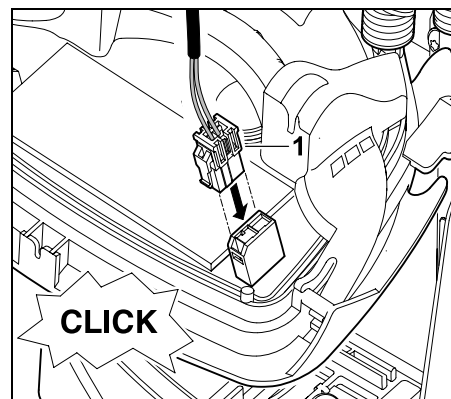


Установить крышку (1) на базовую станцию и защелкнуть ее, не зажимая при этом кабели.

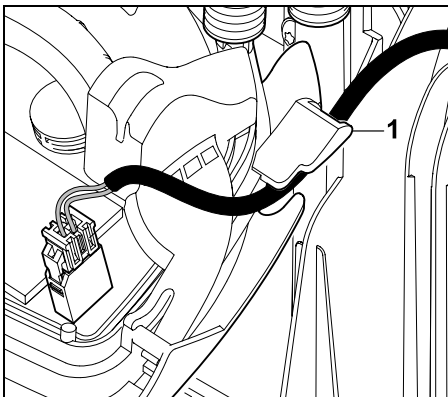
9.3 Подключение сетевого провода к базовой станции

и **Примечание:**
Розетка и вилка должны быть чистыми.

- Снять крышку базовой станции и откинуть панель. (⇒ 9.2)

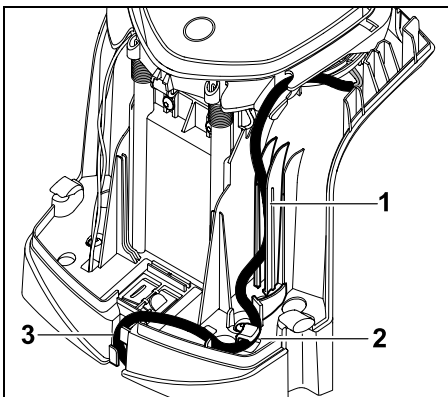


Подсоединить разъем блока питания (1) к плате базовой станции.



Вставить силовой кабель в держатель кабеля (1) на панели.

- Закрыть панель. (⇒ 9.2)

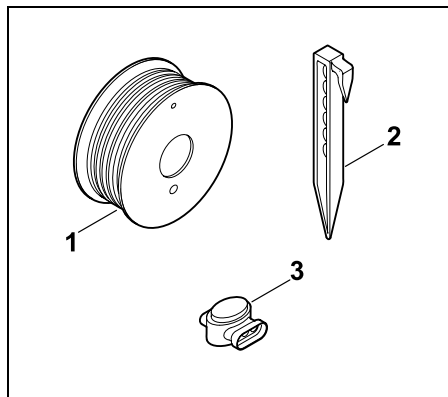


Вдавить силовой кабель в держатель (1), как показано на рисунке, и протянуть его к блоку питания через зажим для разгрузки кабеля от натяжения (2) и кабельный канал (3).

- Закрыть крышку базовой станции. (⇒ 9.2)

9.4 Монтажные материалы

Если ограничительный провод прокладывается не сотрудниками специализированного центра, для запуска робота-газонокосилки требуются дополнительные монтажные материалы, не входящие в комплект поставки. (⇒ 18.)



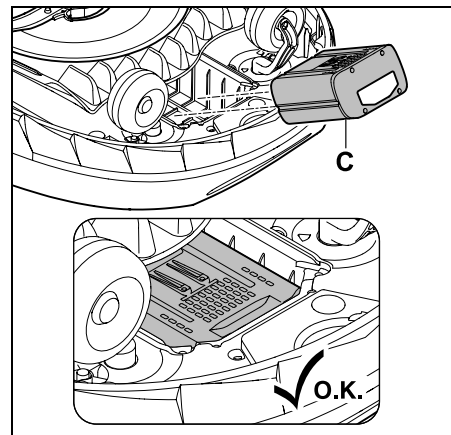
Установочные комплекты включают в себя ограничительный провод на бобине (1), фиксаторы (2) и соединители провода (3). В объем установочных комплектов могут входить дополнительные детали, которые не применяются при монтаже.

9.5 Установка аккумулятора

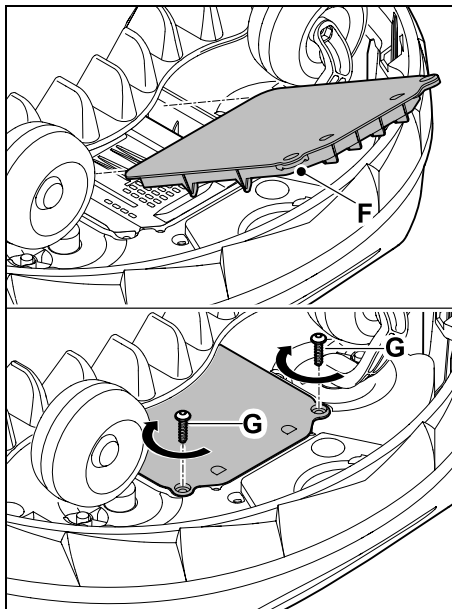
i Особенно осторожного обращения требуют литиево-ионные аккумуляторы. Компания STIHL рекомендует выполнять установку аккумулятора в специализированном центре STIHL. Неисправный аккумулятор разрешается заменять только работникам специализированного центра STIHL.

Аккумулятор стационарно установлен в роботе-газонокосилке, извлекать его требуется только перед утилизацией устройства. (⇒ 20.1)

- Установить минимальную высоту скашивания (уровень 1). (⇒ 9.6)
- Положить робота-газонокосилку на подходящее основание колесами вверх.



Установить аккумулятор (C) и зафиксировать его, как показано на рисунке.



Вставить крышку (F) и затянуть ее винтами (G). Соблюдать максимальный момент затяжки 1 - 2 Нм.

- Поставить робота-газонокосилку на колеса.

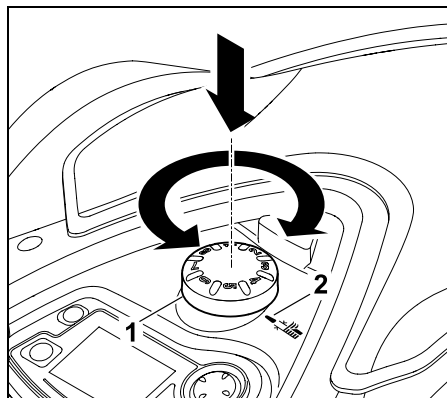
9.6 Регулировка высоты скашивания

i В первые несколько недель, пока ограничительный провод не зарастет травой, следует установить высоту скашивания не ниже **уровня 5**, чтобы не повредить ограничительный провод и обеспечить безопасную работу.

Уровни **1, 2, 3 и 4** представляют собой особые параметры скашивания для очень ровных газонов (неровность почвы < +/- 1 см).

Минимальная высота скашивания:
уровень 1 (20 мм)

Максимальная высота скашивания:
уровень 8 (60 мм)



Нажать на поворотную ручку (1) и повернуть ее. Ручка снова зафиксирована, если отпустить ее. Маркировка (2) указывает на установленную высоту скашивания.

i Поворотную ручку можно снимать с регулировочного элемента движением вверх. Такая конструкция обеспечивает безопасность и исключает возможность подъема и переноса устройства за поворотную ручку.

9.7 Указания по первой установке

Для установки робота-газонокосилки служит Мастер установки. Данная программа поможет Вам в ходе всего процесса первой установки:

- Установка языка, даты и текущего времени
- Установка базовой станции



- Прокладка ограничительного провода
- Подсоединение ограничительного провода
- Согласование робота-газонокосилки с базовой станцией
- Проверка установки
- Программирование робота-газонокосилки
- Завершение первой установки

Робот-газонокосилка готов к работе только после полного завершения всех этапов мастера установки.

i На веб-сайте www.stihl.com можно посмотреть **видеофильм по установке**.

Более подробные указания по установке робота-газонокосилки можно получить в специализированном центре STIHL.

Мастер установки повторно активируется после сброса настроек (сброса до заводских настроек). (⇒ 11.17)

Подготовительные мероприятия:

- Перед первой установкой подстричь газон обычной газонокосилкой (оптимальная высота травы 3–4 см).
- Если грунт твердый или сухой, слегка увлажнить скашиваемую площадь, чтобы облегчить вбивание фиксаторов.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Специализированный центр STIHL должен активировать робота-газонокосилку и привязать его к адресу электронной почты владельца. (⇒ 10.)

i При использовании меню следует соблюдать инструкции, приведенные в главе «Указания по управлению». (⇒ 11.1)

Кнопка управления позволяет выбирать опции, пункты меню или экранные клавиши.

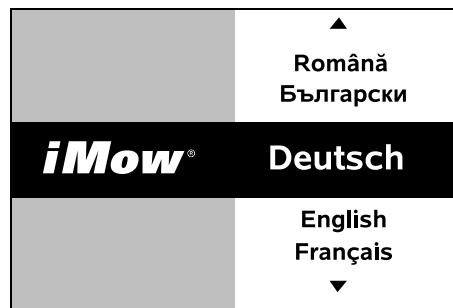
Путем нажатия **кнопки OK** открывается подменю или подтверждается совершенный выбор.

С помощью **кнопки «Назад»** осуществляется выход из активного меню или возврат Мастера установки к предыдущему этапу.

Если во время первой установки возникают ошибки или нарушения, на дисплее появляется соответствующее сообщение. (⇒ 24.)

9.8 Установка языка, даты и времени

- Нажатие любой кнопки пульта управления активирует устройство и тем самым мастера установки.

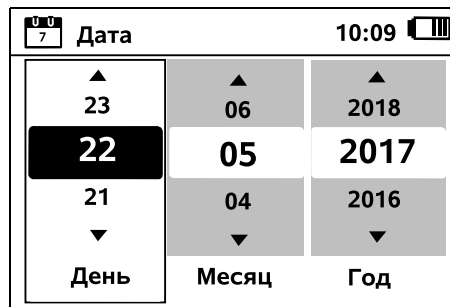


Выбрать нужный язык на дисплее и подтвердить кнопкой OK.

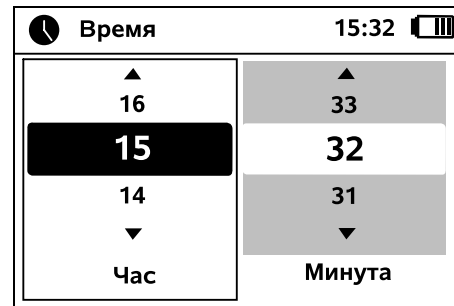


Подтвердить выбор языка кнопкой OK или выбрать «Изменить», затем повторить выбор языка.

- При необходимости ввести 9-значный серийный номер робота-газонокосилки. Этот номер отпечатан на заводской табличке (наклейка в отделении под пультом управления).



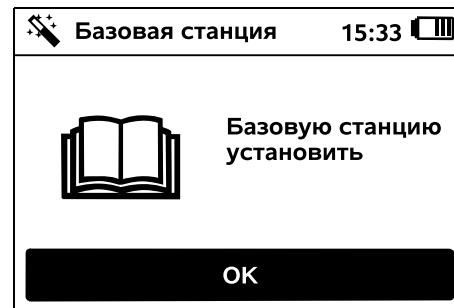
Установить текущую дату с помощью кнопки управления и подтвердить кнопкой OK.



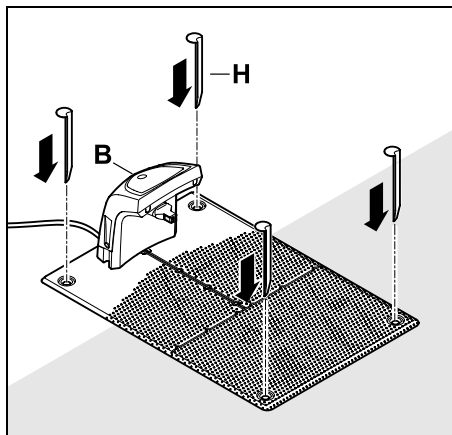
Установить текущее время с помощью крестовой кнопки управления и подтвердить кнопкой OK.

9.9 Установка базовой станции

i Учитывать главу «Указания по базовой станции» (⇒ 9.1) и примеры установки (⇒ 27.) в данной инструкции по эксплуатации.



- Подключить силовой кабель к базовой станции. (⇒ 9.2)
- При установке базовой станции на стене силовой кабель прокладывается под опорной пластиной. (⇒ 9.1)



Зафиксировать базовую станцию (В) в нужном месте с помощью четырех колышков (Н).

- Блок питания следует установить за пределами скашиваемого участка, защитив его от прямых солнечных лучей, влаги и сырости. При необходимости закрепить на стене.



Надлежащая работа блока питания гарантируется только при **температуре окружающей среды от 0 °C до 40 °C**.

- Все силовые кабели следует прокладывать за пределами скашиваемого участка, в частности, вне диапазона захвата ножа косилки, а также следует фиксировать в почве или прятать в кабелепровод.
- Силовой кабель необходимо разматывать вблизи базовой станции во избежание создания помех сигналу провода.
- Вставить сетевой штекер.



Красный светодиод на базовой станции часто мигает до тех пор, пока не будет подключен ограничительный провод. (⇒ 13.1)

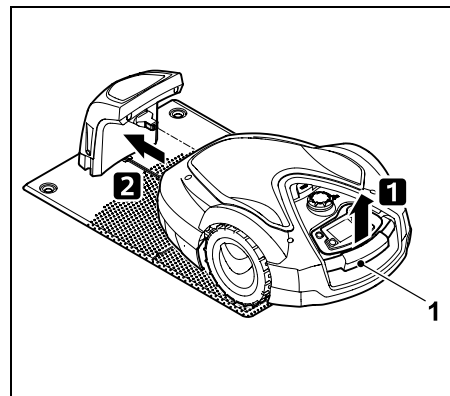
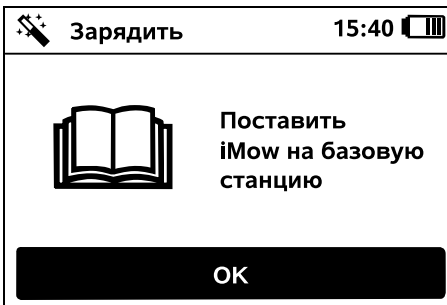
- После завершения работ нажать на пульте управления кнопку ОК.

OK



При использовании внешней базовой станции:

После завершения первой установки необходимо задать как минимум одну исходную точку за пределами прохода, идущего к базовой станции. Частота запуска должна быть настроена таким образом, чтобы у базовой станции (исходная точка 0) начиналось 0 из 10 процессов кошения (0/10). (⇒ 11.15)



Приподнять робота-газонокосилку за ручку (1), чтобы разгрузить приводные колеса. Переместить устройство на передних колесах на базовую станцию.

Затем на пульте управления нажать кнопку ОК.

OK



Если аккумулятор разряжен, то после установки устройства на базовую станцию в правом верхнем углу дисплея вместо символа аккумулятора появится символ сетевого штекера, и, пока прокладывается ограничительный провод, осуществляется зарядка аккумулятора. (⇒ 15.8)

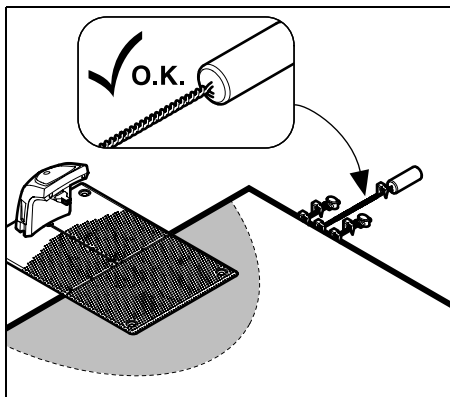


9.10 Прокладка ограничительного провода

i Перед прокладкой ограничительного провода прочитать всю главу «Ограничительный провод» и соблюдать приведенные в ней требования. (⇒ 12.)

Прежде всего следует **планировать** прокладку, соблюдать **расстояния от провода**, устанавливать **закрытые зоны**, **запасы провода**, **соединительные участки**, **дополнительные участки и проходы** по ходу прокладки провода.

На скашиваемых участках < 100 м² или при длине провода < 175 м вместе с ограничительным проводом необходимо установить специальную принадлежность **АКМ 100**.



i Использовать только оригинальные фиксаторы и оригинальный ограничительный провод. Установочные комплекты с необходимыми монтажными материалами входят в перечень принадлежностей и имеются в наличии у дилеров STIHL. (⇒ 18.)

Отметить на чертеже сада укладку проводов. Содержание схемы:

- **Контур скашиваемого участка** с важными препятствиями, границы и возможные закрытые зоны, в которых не разрешается работать роботу-газонокосилке. (⇒ 27.)
- Расположение **базовой станции** (⇒ 9.9)
- Положение **ограничительного провода**
За короткий срок ограничительный провод вращается в почву и его больше не будет видно. Особенно важно пометить укладку провода вокруг препятствий.
- Положение **соединителя провода**
Через короткое время используемые соединители проводов более не видны. Их расположение следует записать, чтобы при необходимости была возможность заменить их. (⇒ 12.16)

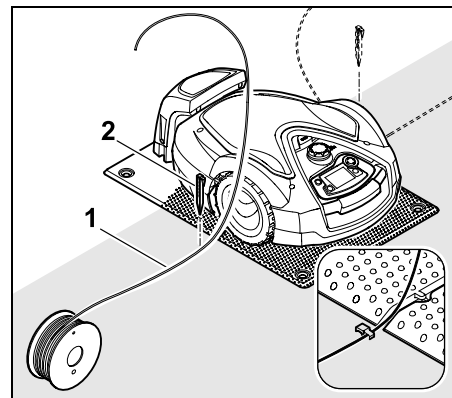
Ограничительный провод должен прокладываться непрерывной ограничительной петлей вокруг всего скашиваемого участка.
Максимальная длина: **500 м**

i Ни в какой точке робот-газонокосилка не должен находиться на расстоянии более 35 м от ограничительного провода, иначе сигнал провода не будет распознаваться.

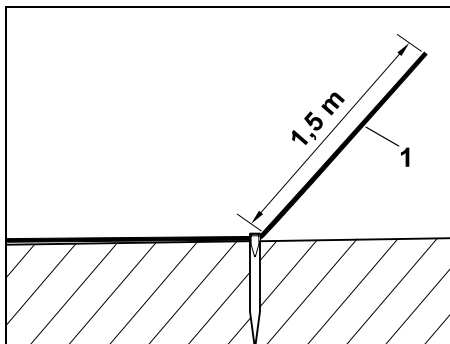


Ограничительный провод следует прокладывать от базовой станции. Необходимо понимать разницу между **внутренней и внешней базовой станцией**.

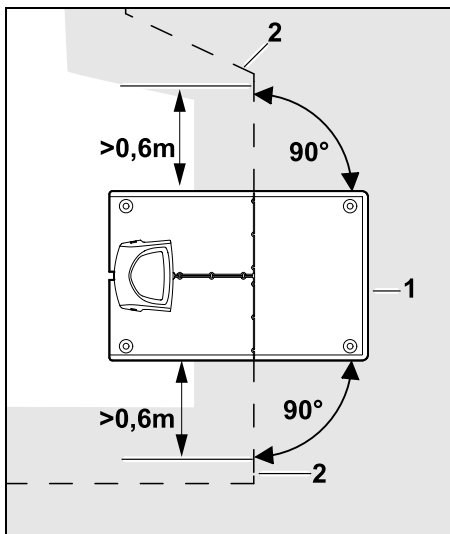
Начало на внутренней базовой станции:



Ограничительный провод (1) **слева** или **справа** от опорной пластины закрепить с помощью фиксатора (2) на грунте рядом с выходом провода.



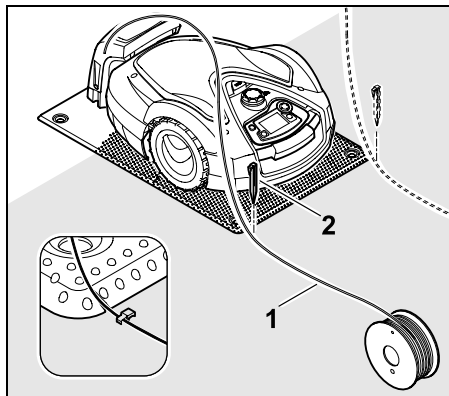
Оставить свободный конец провода (1) длиной прим. 1,5 м.



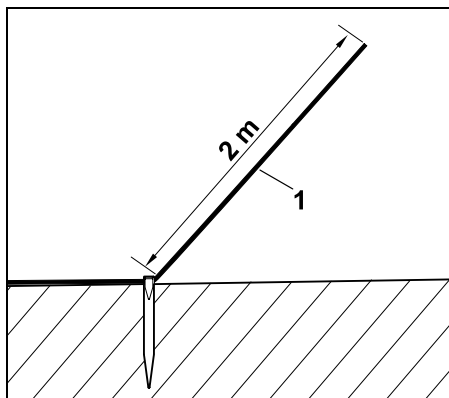
Перед базовой станцией (1) и за ней проложить ограничительный провод (2) по прямой на расстоянии **0,6 м** под прямым углом к опорной пластине. Затем ограничительный провод должен проходить по кромке скашиваемого участка.

i Если используется функция возврата устройства на базу со смещением (коридор), ограничительный провод необходимо проложить до и после базовой станции по прямой на расстоянии **1,5 м** под прямым углом к опорной пластине. (⇒ 11.14)

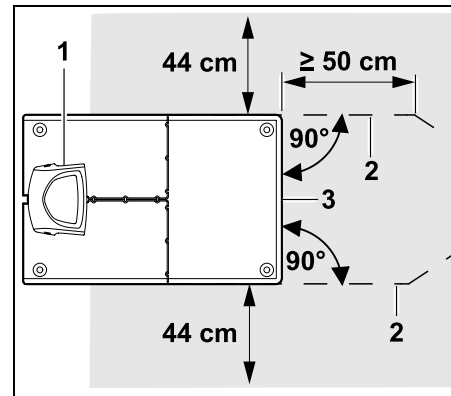
Начало на внешней базовой станции:



Закрепить ограничительный провод (1) **слева** или **справа** за опорной пластиной рядом с выходом провода с помощью фиксатора (2) на грунте.



Оставить свободный конец провода (1) длиной прим. 2 м.

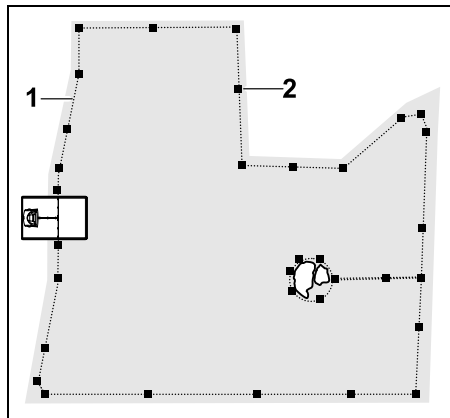


Перед базовой станцией (1) и за ней проложить ограничительный провод (2) на расстоянии 50 см под прямым углом к опорной пластине. После этого можно установить проход (⇒ 12.11) или проложить ограничительный провод по кромке скашиваемого участка.

Сбоку от опорной пластины (3) должно оставаться свободное пространство с минимальной шириной 44 см для передвижения робота-газонокосилки.

i Более подробная информация об установке внешней базовой станции приведена в главе «Примеры установки». (⇒ 27.)

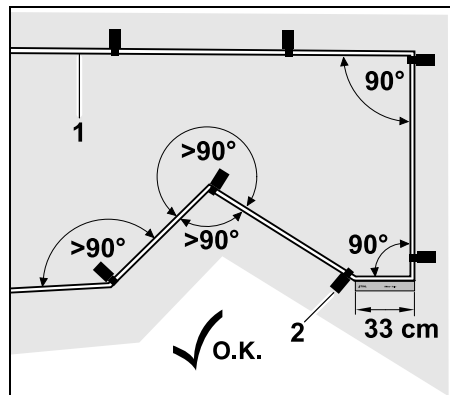
Прокладка провода по скашиваемому участку:



Уложить ограничительный провод (1) вокруг скашиваемого участка и вокруг возможно имеющихся препятствий (⇒ 12.9), закрепить его на почве фиксаторами (2). Проверять расстояния с помощью шаблона для измерения iMow. (⇒ 12.5)

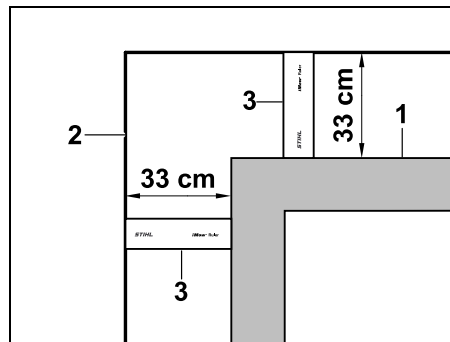


Ни в какой точке робот-газонокосилка не должен находиться на расстоянии более 35 м от ограничительного провода, иначе сигнал провода не будет распознаваться.



Не прокладывать провод под острым углом (меньше 90°). В зоне заостренного угла газона ограничительный провод (1) закрепить фиксаторами (2) в почве, как показано на рисунке.

После угла 90° необходимо проложить провод на расстояние, равное не менее одной длине шаблона для измерения iMow, до установки следующего угла.

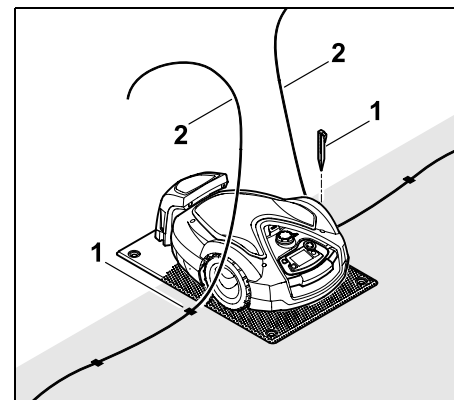


При укладке провода вокруг таких высоких препятствий, как стены или высокие клумбы (1), необходимо предусмотреть в углах увеличенное расстояние от провода, чтобы робот-газонокосилка не задевал препятствие.

Проложить ограничительный провод (2) с помощью шаблона для измерения iMow (3), как показано на рисунке.

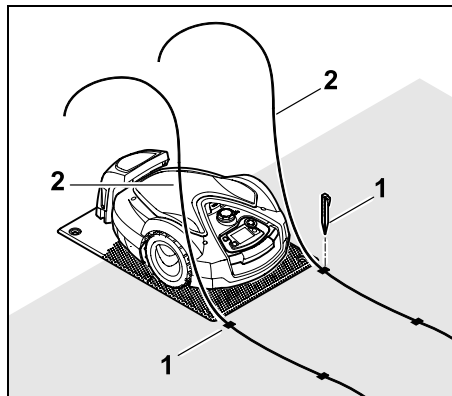
- При необходимости удлинить ограничительный провод с помощью входящих в комплект поставки соединителей провода. (⇒ 12.16)
- При наличии нескольких взаимосвязанных скашиваемых участков следует установить дополнительные участки (⇒ 12.10) или соединить скашиваемые участки проходами. (⇒ 12.11)

Последний фиксатор для внутренней базовой станции:



Последний фиксатор (1) вбивать либо слева, либо справа рядом с опорной пластиной, непосредственно рядом с выходом провода. Обрезать ограничительный провод (2), оставить свободные концы провода длиной прим. 1,5 м.

Последний фиксатор для внешней базовой станции:



Последний фиксатор (1) вбивать либо слева, либо справа за опорной пластиной, непосредственно рядом с выходом провода. Обрезать ограничительный провод (2), оставить свободные концы провода длиной прим. 2 м.

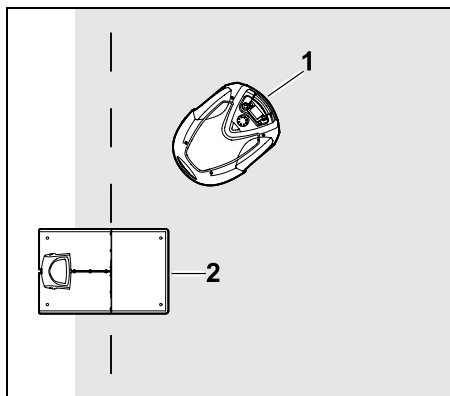
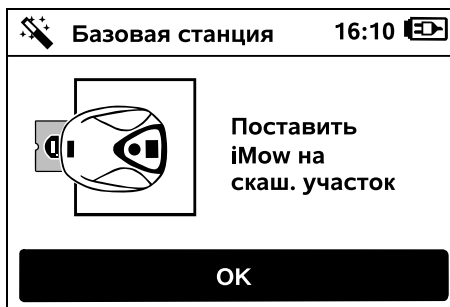
Завершение укладки провода:

- Проверить фиксацию ограничительного провода в почве, при этом достаточно одного фиксатора на метр длины. Ограничительный провод должен всегда лежать на поверхности газонного участка. Фиксаторы следует вбивать до упора.
- После завершения работ нажать на пульте управления кнопку ОК.



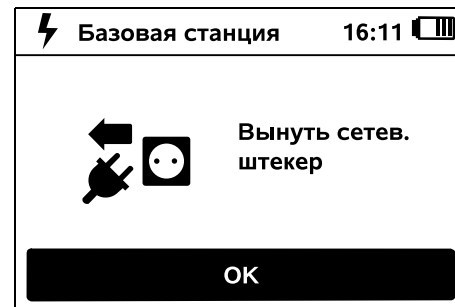
Если уровня заряда аккумулятора недостаточно для выполнения оставшихся этапов мастера установки, появляется соответствующее сообщение. В этом случае следует оставить робота-газонокосилку на главной базовой станции и зарядить аккумулятор. Переход к следующему этапу мастера установки нажатием кнопки ОК возможен лишь при достижении необходимого напряжения аккумулятора.

9.11 Подсоединение ограничительного провода



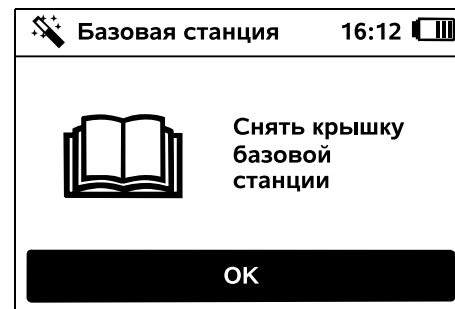
Поставить робота-газонокосилку (1) за базовую станцию (2) внутри скашиваемого участка, затем нажать кнопку ОК.

OK



Отсоединить блок питания от электросети, после этого нажать кнопку ОК.

OK



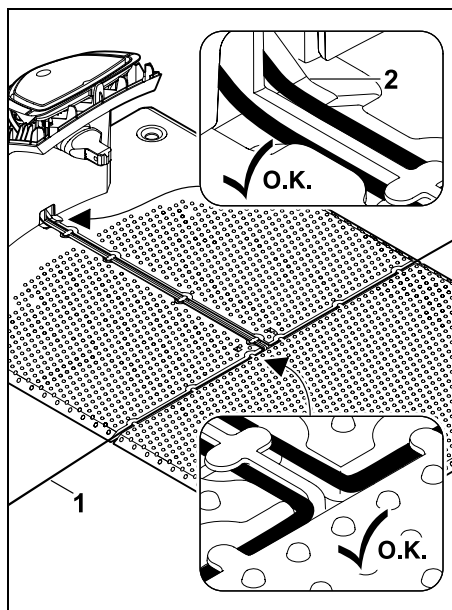
Снять крышку. (⇒ 9.2)

Затем на пульте управления нажать кнопку ОК.

OK

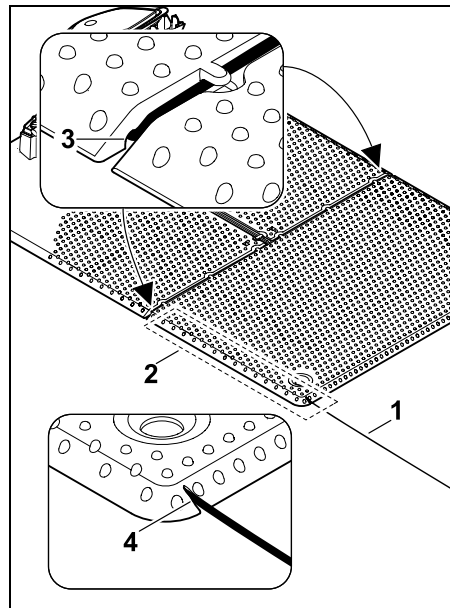


Ограничительный провод на внутренней базовой станции:

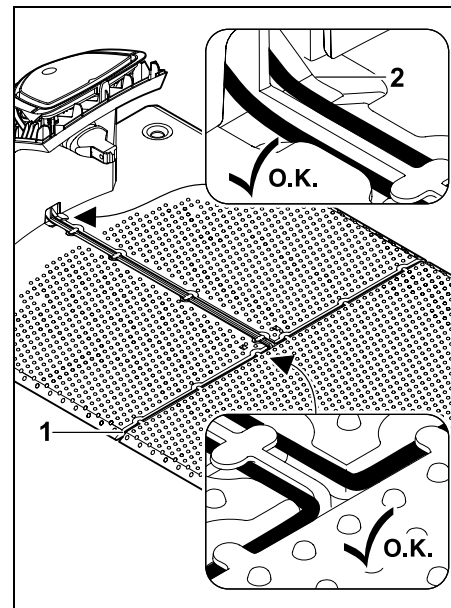


Вложить ограничительный провод (1) в держатели кабеля опорной пластины и вставить его в цоколь (2).

Ограничительный провод на внешней базовой станции:



Проложить ограничительный провод (1) в зоне (2) под опорной пластиной. Для этого провод вставить в выходы (3, 4) – при необходимости ослабить колышки.



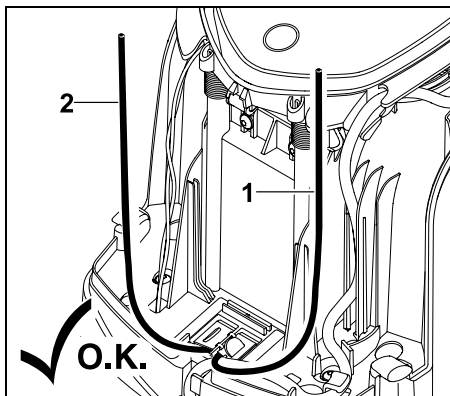
Вложить ограничительный провод (1) в держатели кабеля опорной пластины и вставить его в цоколь (2).

Подсоединение ограничительного провода:

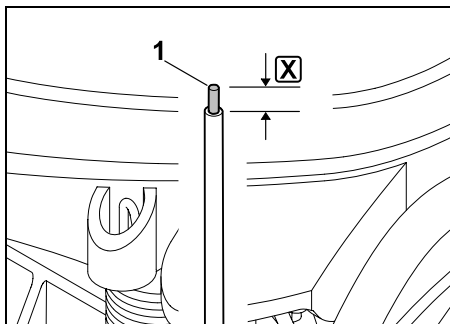


Указание:

Обращать внимание на чистоту контактов (не корродированные, не грязные и т. д.).

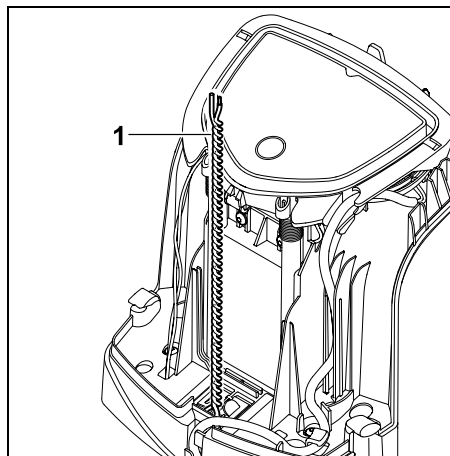


Левый (1) и правый концы провода (2) уменьшить на одинаковую длину.
Длина от выхода провода до его конца:
40 см



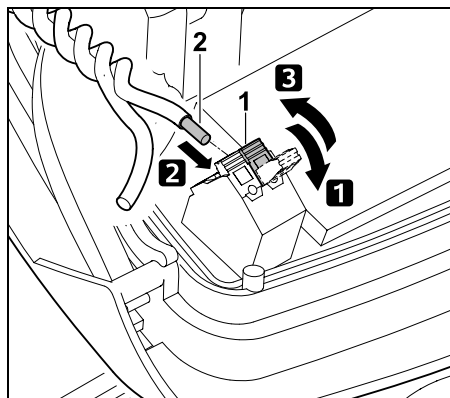
Левый конец провода (1) очистить от изоляции подходящим инструментом на заданную длину **X** и скрутить жилы провода.

X = 10-12 мм

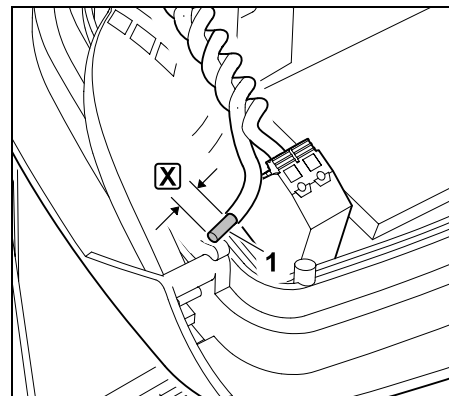


Свободные концы провода (1) скрутить так, как показано на рисунке.

- Открыть панель и удерживать ее.
(⇒ 9.2)

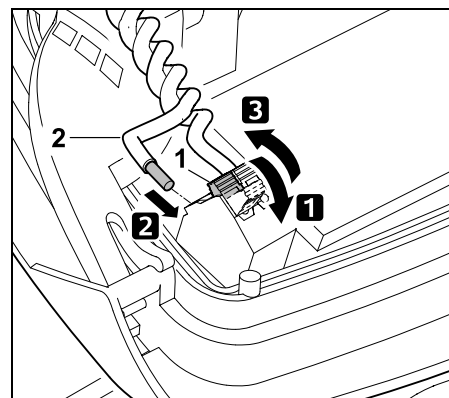


- 1 Открыть левый зажимной рычаг (1).
- 2 Неизолированные концы провода (2) ввести до упора в блок клемм.
- 3 Закрыть зажимной рычаг (1).

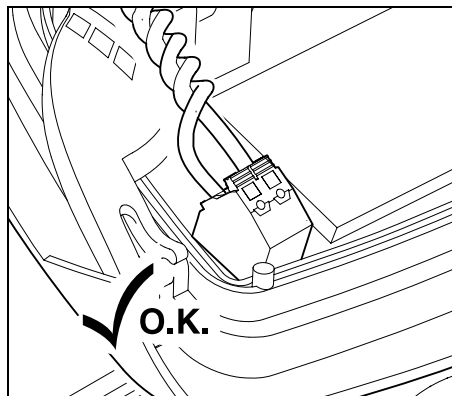


Правый конец провода (1) очистить от изоляции подходящим инструментом на заданную длину **X** и скрутить жилы провода.

X = 10-12 мм

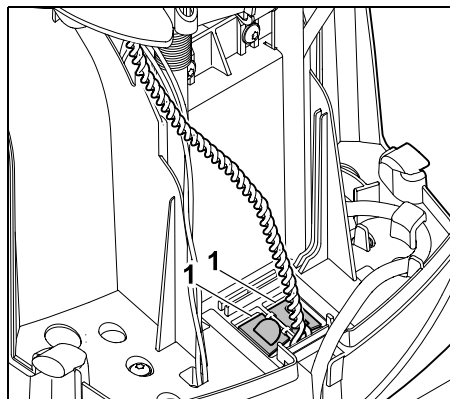


- 1 Открыть правый зажимной рычаг (1).
- 2 Неизолированные концы провода (2) ввести до упора в блок клемм.
- 3 Закрыть зажимной рычаг (1).



Проверить положение концов провода в блоке клемм: оба конца провода должны быть прочно зафиксированы.

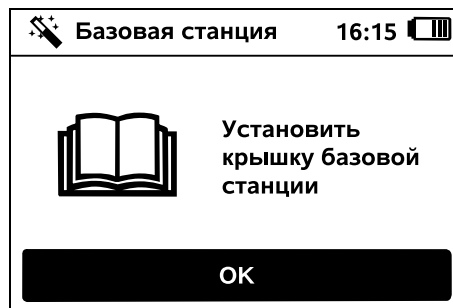
- Заккрыть панель. (⇒ 9.2)



Заккрыть щитки кабелепровода (1).

- После завершения работ нажать на пульте управления кнопку OK.

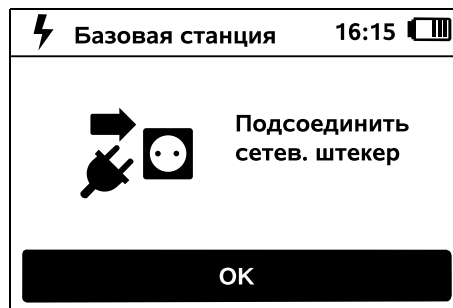
OK



Установить крышку. (⇒ 9.2)

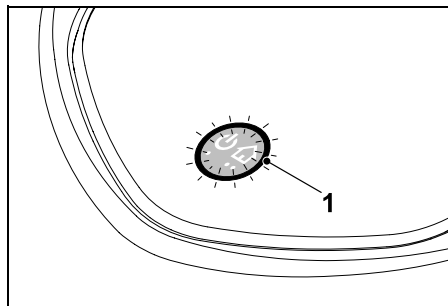
Затем на пульте управления нажать кнопку OK.

OK



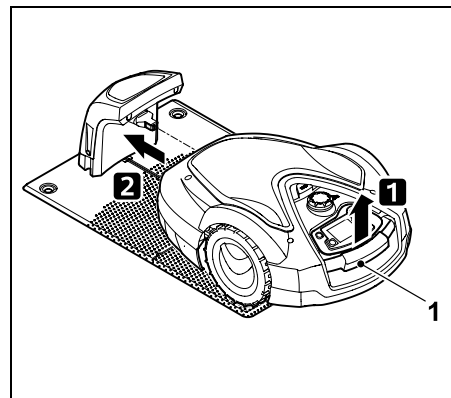
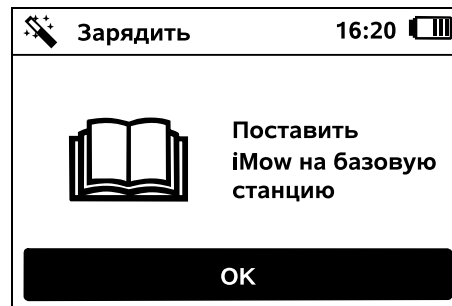
Подсоединить блок питания к электросети, после этого нажать кнопку OK.

OK



Если ограничительный провод установлен правильно и базовая станция подключена к электросети, светится светодиод (1).

i Проверить выполнение требований в главе «Элементы управления базовой станции», особенно, если светодиод светится не в соответствии с описанием. (⇒ 13.1)



Приподнять робота-газонокосилку за ручку (1) и разгрузить приводные колеса. Переместить устройство на передних колесах на базовую станцию.

Затем на пульте управления нажать кнопку OK.

OK

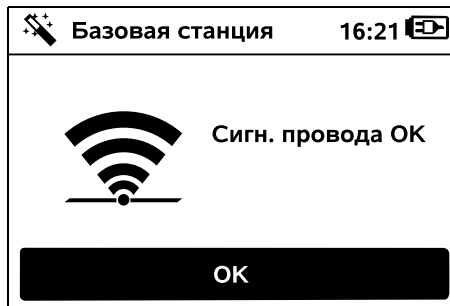
9.12 Согласование робота-газонокосилки с базовой станцией

 Запуск робота-газонокосилки возможен только в том случае, если он правильно принимает сигнал провода от базовой станции. (⇒ 11.16)



Проверка сигнала провода может занять несколько минут. При нажатии красной кнопки STOP на верхней стороне устройства согласование прерывается, при этом осуществляется переход к предыдущему этапу мастера установки.

Нормальный прием



Сигнал провода в порядке:

На дисплее появляется текст «Сигн. провода ОК». Робот-газонокосилка и базовая станция согласованы надлежащим образом.



Нажатием кнопки OK следует продолжить первоначальную установку.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

После успешного согласования активируется режим потребления энергии «GPRS». (⇒ 11.11)

Прием с помехами

Робот-газонокосилка **не принимает сигнал провода**: На дисплее появляется текст «Нет сигн. провода».



Робот-газонокосилка принимает **сигнал провода с помехами**:

На дисплее появляется текст «Проверить сигн.провода».



Робот-газонокосилка принимает **сигнал провода с неправильной полярностью**:

На дисплее появляется текст «Подключения перепутаны или iMow вне провода».



Возможная причина:

- Временная неисправность
- Робот-газонокосилка находится не на базовой станции
- При подключении ограничительного провода перепутана полярность (перепутаны стороны)
- Базовая станция выключена или не подключена к электросети

- Повреждены штекерные соединения
- Минимальная длина ограничительного провода не достигнута
- Смотанный сетевой кабель вблизи базовой станции
- Концы ограничительного провода слишком длинные или плохо скручены между собой
- Обрыв ограничительного провода
- Посторонние сигналы, например, от мобильного телефона или другой базовой станции
- Токопроводящие подземные кабели, железобетон или создающие помехи металлы в почве под базовой станцией
- Превышение максимальной длины ограничительного провода (⇒ 12.1)

Устранение:

- Повторить согласование без принятия дополнительных мер
- Установить робота-газонокосилку на базовую станцию (⇒ 15.7)
- Правильно подключить концы ограничительного провода (⇒ 9.11)
- Проверить подключение базовой станции к сети, размотать смотанный сетевой кабель вблизи базовой станции, не класть его в смотанном состоянии
- Проверить посадку концов провода в блоке клемм, укоротить слишком длинные концы провода или скрутить их вместе (⇒ 9.11)

- На скашиваемых участках < 100 м² или при длине провода < 175 м вместе с ограничительным проводом необходимо установить специальную принадлежность **АКМ 100.** (⇒ 9.10)
- Проверить светодиодный индикатор на базовой станции (⇒ 13.1)
- Устранить обрыв провода
- Отключить мобильные телефоны или соседние базовые станции
- Изменить положение базовой станции или устранить источники помех под базовой станцией
- Использовать ограничительный провод большего поперечного сечения (специальные принадлежности)

После принятия соответствующих мер повторить согласование, нажав кнопку OK.

OK

i Если невозможен корректный прием сигнала провода, а описанные меры не помогают, следует обратиться к дилеру.

9.13 Проверка установки



Объезд по краю участка осуществляется нажатием кнопки OK – при этом нож косилки не активируется.

OK

i После первой установки робот-газонокосилка во время работы попеременно объезжает кромку скашиваемого участка в обоих направлениях. Поэтому при первой установке необходимо проверять также движение по краю в обоих направлениях.

i **RMI 632 C, RMI 632 PC:** В ходе объезда по краю определяется **домашняя область** робота-газонокосилки. (⇒ 14.5)

Если перед началом объезда по краю робот-газонокосилка не принимает сигнал GPS, то на дисплее появляется текст «Ожидание сигнала GPS». Если прием сигнала GPS не происходит, то робот-газонокосилка все же запускает объезд по краю через несколько минут.

- робот-газонокосилка проезжал по кромке скашиваемого участка согласно плану,
- совпадали расстояния до препятствий и границ скашиваемого участка,
- правильно работали функции выезда из базовой станции и установки на станцию.

На дисплее отображается пройденное расстояние – это значение в метрах требуется для настройки **исходных точек** на кромке скашиваемого участка. (⇒ 11.15)

- В нужном месте следует считать и записать отображенное значение. После первой установки необходимо вручную задать исходную точку.

Движение по краю прерывается автоматически при наезде на препятствия или при въезде на крутой склон, а также вручную нажатием кнопки STOP.

- Если объезд по краю был прерван автоматически, следует откорректировать положение ограничительного провода или устранить препятствия.
- Перед продолжением движения по краю участка проверить положение робота-газонокосилки. Устройство должно стоять либо на ограничительном проводе, либо внутри скашиваемого участка, при этом его передняя сторона должна быть обращена к ограничительному проводу.



Во время движения по краю следует идти за роботом-газонокосилкой и следить за тем, чтобы

Продолжение после прерывания:



Продолжить объезд по краю после прерывания, нажав **Да**.

Если нажать **Нет**, объезд ограничительного провода завершается, и осуществляется переход к следующему этапу мастера установки.



Рекомендация:

Не прерывать объезд по краю. Возможные проблемы при движении по кромке скашиваемого участка или установке на базовую станцию могут быть не распознаны.

При необходимости объезд по краю после первой установки можно повторить. (⇒ 11.14)

После прохождения первого полного круга вокруг скашиваемого участка робот-газонокосилка возвращается на базовую станцию. Затем запускается второй объезд по краю в противоположном направлении.

Автоматическое завершение объезда по краю:

При установке устройства на базовую станцию после прохождения второго полного круга осуществляется переход к следующему этапу мастера установки.

9.14 Программирование робота-газонокосилки



Ввести размер газонного участка и подтвердить кнопкой **OK**.



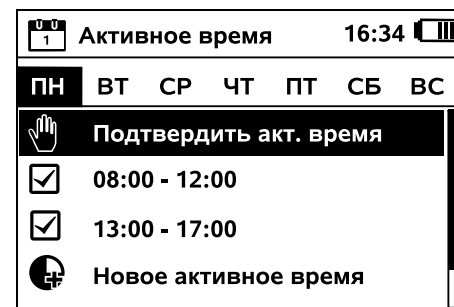
Установленные закрытые зоны или дополнительные участки в размерах скашиваемого участка не учитывать.



Идет расчет нового плана кошения. С помощью красной кнопки **STOP** сверху на устройстве можно прервать этот процесс.



Указание «Подтверждать каждый день по отдел. или изменить активное время» необходимо подтвердить нажатием кнопки **OK**.



Появляются периоды активного времени на понедельник, пункт меню **Подтвердить акт. время** активирован.



Все периоды активного времени подтверждаются кнопкой **OK**, отображается следующая программа на день.

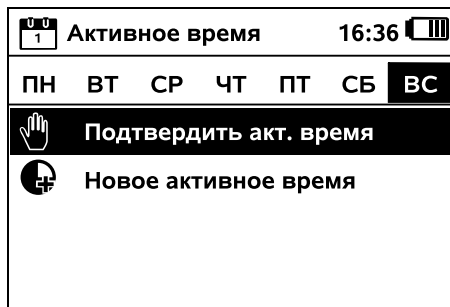


 При небольших скашиваемых участках для кошения задействуются не все дни недели. В этом случае периоды активного времени не отображаются, пункт меню «Удалить все акт. время» отсутствует. Дни без периодов активного времени также подтверждаются кнопкой ОК.

Отображаемые **периоды активного времени** могут быть изменены. Для этого следует выбрать нужный интервал времени кнопкой управления и открыть, нажав ОК. (⇒ 11.7) 

Если требуются дополнительные периоды активного времени, следует выбрать пункт меню **Новое активное время** и открыть его, нажав ОК. В окне выбора установить начало и конец нового периода активного времени и подтвердить кнопкой ОК. В день возможно до трех периодов активного времени. 

Если все отображаемые периоды активного времени должны быть удалены, следует выбрать пункт меню **Удалить все акт. время** и подтвердить кнопкой ОК. 



После подтверждения периодов активного времени на воскресенье отображается план кошения. 



Нажатием на ОК подтверждается отображаемый план кошения, после чего открывается последний этап Мастера установки. 

Если требуются изменения, следует выбрать **Изменить** и по отдельности установить периоды активного времени.

 В периоды активного времени нахождение посторонних лиц в опасной зоне запрещено. Необходимо соответствующим образом откорректировать периоды активного времени. Кроме того, учитывайте местные положения по использованию роботов-газонокосилок, а также указания, приведенные в главе «Техника безопасности» (⇒ 6.), и при необходимости изменяйте периоды активного времени сразу или после завершения первой установки в меню «План кошения». (⇒ 11.7) Особенно необходимо отдельно выяснить в компетентном органе, в какое дневное и ночное время допускается работа устройства.

9.15 Завершение первой установки

 Убрать все посторонние предметы (например, игрушки, инструменты) со скашиваемого участка.



Завершить первую установку, нажав кнопку ОК. 



После первой установки активирован уровень защиты «Нет».

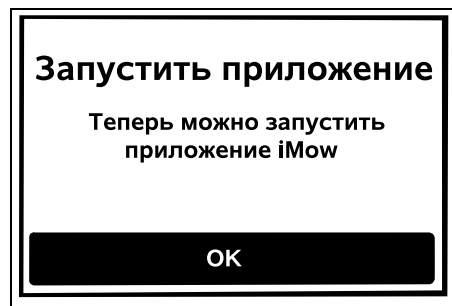
Рекомендация:

Выставить уровень защиты «Низк.», «Сред.» или «Высок.». Таким образом, гарантируется, что посторонние лица не смогут изменить настройки, а робот-газонокосилка не сможет работать с другой базовой станцией. (⇒ 11.16)

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Дополнительно активировать защиту GPS. (⇒ 5.10)

RMI 632 C, RMI 632 PC:



Чтобы можно было использовать все функции робота-газонокосилки, необходимо установить и запустить **приложение iMow** на смартфоне или планшетном компьютере с имеющимся Интернет-соединением и встроенным GPS-приемником. (⇒ 10.)

Закрыть диалоговое окно, нажав кнопку OK.



9.16 Первый процесс кошения после первой установки

Если окончание первой установки совпадает с периодом активного времени, то робот-газонокосилка сразу начинает обработку скашиваемого участка.



Если окончание первой установки происходит вне активного времени, то процесс кошения можно начать, нажав кнопку OK. Если робот-газонокосилка не должен начинать кошение, то следует выбрать «Нет».



10. Приложение iMow

Моделями **RMI 632 C, RMI 632 PC** можно управлять с помощью приложения **iMow App**. Приложение можно скачать в соответствующем магазине приложений для всех распространенных операционных систем.



Более подробная информация представлена на веб-сайте web.imow.stihl.com/systems/.



Предписания, приведенные в главе «Техника безопасности», распространяются также на всех пользователей **приложения iMow**. (⇒ 6.)

Активация:

Чтобы приложение и робот-газонокосилка могли обмениваться данными, устройство и адрес электронной почты владельца должны быть активированы дилером. На адрес электронной почты приходит ссылка для активации.

Приложение **iMow** следует устанавливать на смартфоне или планшетном компьютере с имеющимся интернет-соединением и встроенным GPS-приемником. Получатель электронной почты автоматически становится администратором и основным пользователем приложения, у которого имеется доступ ко всем функциям.



Необходимо сохранить адрес электронной почты и пароль, чтобы после смены смартфона или планшета можно было повторно установить **приложение iMow** (например, после утери мобильного устройства).

Обмен данными:

Передача данных с робота-газонокосилки в Интернет (сервис M2M) включена в стоимость покупки. Передача данных осуществляется в определенные промежутки времени, поэтому может занимать несколько минут.

При отправке данных из приложения в интернет возможны дополнительные расходы на передачу данных согласно Вашему договору с оператором сотовой

связи или Интернет-провайдером. Эти расходы Вы оплачиваете самостоятельно.



При отсутствии подключения к мобильной сети и приложения защита GPS работает без уведомлений по электронной почте и SMS.

Основные функции приложения:

- Просмотр и редактирование плана кошения
- Запуск кошения
- Выключение и включение автоматического режима
- Отправка робота-газонокосилки на базовую станцию
- Изменение даты и времени



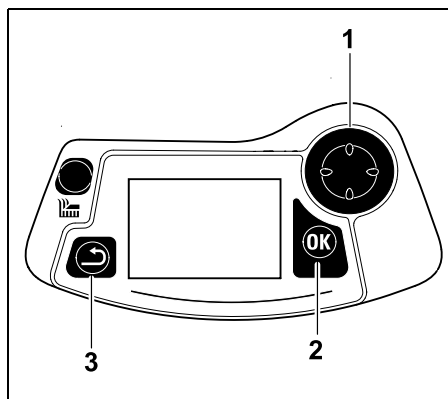
Изменение плана кошения, запуск процесса кошения, включение и выключение автоматического режима, отправка робота-газонокосилки на базовую станцию и изменение даты и времени могут вызвать неожиданные для окружающих людей действия. Поэтому перед любыми действиями робота-газонокосилки необходимо всегда предупреждать находящихся на участке людей.

- Запрос информации об устройстве и местоположении робота-газонокосилки

11. Меню

11.1 Указания по управлению

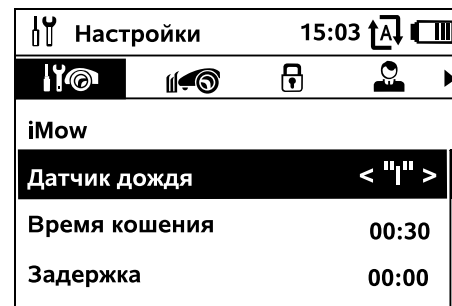
- При необходимости вынуть пульт управления. (⇒ 15.2)



Кнопка управления (1) служит для навигации по меню, настройки подтверждаются кнопкой ОК (2), после этого меню открываются. Выход из меню осуществляется с помощью кнопки «Назад» (3).



Главное меню состоит из 4 подменю, представленных в виде экранных клавиш. Выбранное подменю выделено черным цветом и открывается при нажатии кнопки ОК.



На втором уровне меню отображаются соответствующие подменю с вкладками.

Вкладки выбираются нажатием кнопки управления влево или вправо, подменю – нажатием кнопки управления вниз или вверх.

Активные вкладки или пункты меню выделены черным цветом.

Указатели положения с правого края дисплея указывают на то, что имеются другие записи в данном разделе, перейти к которым можно при нажатии кнопки управления вниз или вверх.

Подменю открываются при нажатии кнопки ОК.

Активное время

ПН 08:00-12:00

Активное время выкл.

Изменить активное время

Удалить активное время

В подменю имеется список опций. Активные пункты в списке выделены черным цветом. При нажатии кнопки ОК открывается окно выбора или диалоговое окно.

Окно выбора:

000

7

Дата

10:09

▲	▲	▲
23	06	2018
22	05	2017
21	04	2016
▼	▼	▼
День	Месяц	Год

Установочные значения можно изменять нажатием кнопки управления. Текущее значение выделено черным цветом. Подтверждение всех значений выполняется кнопкой ОК.

Диалоговое окно:

Новый PIN-код

1234

Изменить

ОК

Если изменения должны быть сохранены или сообщения необходимо подтвердить, на дисплее появляется диалоговое окно. Активная экранная клавиша выделена черным цветом.

Если имеется возможность выбора, нажатие кнопки управления влево или вправо активирует соответствующую экранную клавишу.

Выбранная опция подтверждается кнопкой ОК, затем осуществляется переход к вышестоящему меню.

11.2 Индикатор статуса

Время запуска

ПН 10:00

Ост. время

30:00

iMow готов к работе

Автом. реж. включен

Индикатор статуса появляется,

- если режим ожидания робота-газонокосилки прерывается из-за нажатии любой кнопки,
- если в главном меню нажимается кнопка «Назад»,
- когда устройство работает.

Время запуска

ПН 10:00

Ост. время

30:00

В верхней части индикатора имеются два конфигурируемых поля, в которых может отображаться различная информация о роботе-газонокосилке или процессах кошения. (⇒ 11.13)

Информация о статусе без выполняемых действий – RMI 632, RMI 632 P:

iMow готов к работе

Автом. реж. включен

В нижней части индикатора отображается текст «iMow готов к работе» вместе с приведенным на рисунке символом и статусом автоматического режима. (⇒ 11.5)

Информация о статусе без выполняемых действий – RMI 632 C, RMI 632 PC:



MI 632 PC
iMow готов к работе
Автом. реж. включен
Защита GPS Вкл.

В нижней части индикатора отображаются название робота-газонокосилки (⇒ 10.), текст «iMow готов к работе» вместе с приведенным на рисунке символом, статусом автоматического режима (⇒ 11.5) и информацией о защите GPS (⇒ 5.10).

Информация о статусе во время выполнения действий – все модели:



iMow скашивает газон

При выполнении **процесса кошения** на дисплее появляются текст «iMow скашивает газон» и соответствующий символ. Текстовая информация и символ изменяются в зависимости от выполняемого процесса.



Внимание
iMow запускается

Перед процессом кошения появляется текст «Внимание – iMow запускается» вместе с предупреждающим символом.



Мигающая подсветка дисплея и звуковой сигнал дополнительно указывают на предстоящий запуск двигателя косилки. И лишь через несколько секунд после начала движения робота-газонокосилки включается нож косилки.

Кошение по краям:

Пока робот-газонокосилка обрабатывает кромку скашиваемого участка, отображается текст «Край скашивается».



Перемещение на базовую станцию:

Если робот-газонокосилка возвращается на базовую станцию, на дисплее появляется соответствующая причина (например, «Аккумулятор разрядился», «Кошение завершено»).



Зарядка аккумулятора:

При зарядке аккумулятора появляется текст «Аккумулятор заряжается».



Отображение сообщений – все модели:



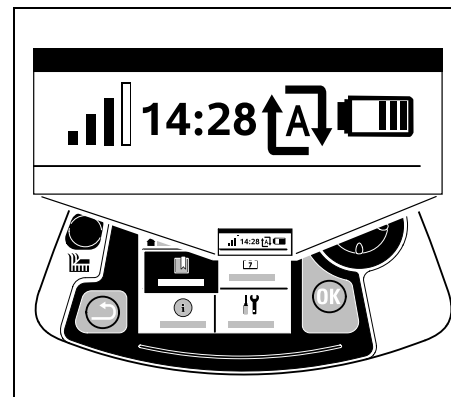
За пределами
Поставить iMow
на скаш. участок
1/1 14.05.2017 12:33 M1135

Ошибки, неисправности или рекомендации отображаются вместе с предупреждающим символом, датой, текущим временем и кодом сообщения. Если активны несколько сообщений, то они появляются попеременно. (⇒ 24.)



Если робот-газонокосилка готов к работе, сообщение и информация о статусе сменяют друг друга.

11.3 Информационный раздел



В правом верхнем углу дисплея отображается следующая информация:

1. Уровень заряда аккумулятора или процесс зарядки
2. Статус автоматического режима
3. Текущее время
4. Сигнал мобильной связи (RMI 632 C, RMI 632 PC)

1. Уровень заряда:

Символ аккумулятора служит для индикации уровня заряда.

Нет полос – аккумулятор разряжен

От 1 до 5 полос – аккумулятор частично разряжен

6 полос – аккумулятор полностью заряжен



Во время зарядки вместо символа аккумулятора появляется **символ сетевого штекера**.

2. Статус автоматического режима:

При включенном автоматическом режиме на дисплее отображается **символ автоматического режима**.

3. Текущее время:

Текущее время отображается в 24-часовом формате.

4. Сигнал мобильной связи:

Уровень сигнала мобильной сети (GPRS) отображается в виде 4 полос. Чем больше покрашено полос, тем лучше прием сигнала.

Небольшой символ «х» над этими полосами означает отсутствие Интернет-соединения.

В ходе инициализации радиомодуля (проверки аппаратного и программного обеспечения, например, после включения робота-газонокосилки) появляется знак вопроса.

11.4 Главное меню



Главное меню появляется,

- если осуществляется выход из индикатора статуса (⇒ 11.2) нажатием кнопки ОК,
- если активируется команда «Главное меню»,
- если во втором уровне меню нажимается кнопка «Назад».

1. Команды (⇒ 11.5)

Главное меню
Заблокировать iMow
Автом. реж. вкл./Автом. реж. выкл.
На базовую станцию
Ручное управление
Запуск кошения
Запуск кошения с задержкой
Пропустить следующее активное время
Кош. по краям

2. План кошения (⇒ 11.6)

Вывод программы на неделю,
редактирование активного
времени и длительности кошения

3. Информация (⇒ 11.9)

Сообщения
События
Статус iMow
Статус газона
Статус радиомодуля (RMI 632 C,
RMI 632 PC)

4. Настройки (⇒ 11.10)

iMow
Установка
Безопасность
Сервис
Область дилера

11.5 Команды



Выбрать нужную команду с помощью кнопки управления и активировать, нажав кнопку ОК.

1. Главное меню
2. Заблокировать iMow
3. Автом. реж. вкл./Автом. реж. выкл.
4. На базовую станцию
5. Ручное управление
6. Запуск кошения
7. Запуск кошения с задержкой
8. Пропустить следующее активное время
9. Кош. по краям

1. Главное меню:

При нажатии ОК осуществляется возврат в главное меню.

2. Заблокировать iMow: Блокировку устройства активировать.

Для разблокировки нажать изображенную комбинацию кнопок. (⇒ 5.2)

3. Автом. реж. вкл./

Автом. реж. выкл.:

При **включенном**

автоматическом режиме на индикаторе статуса появляется текст «Автом. реж. включен», а рядом с символом аккумулятора в меню отображается символ автоматического режима. Робот-газонокосилка обрабатывает скашиваемый участок полностью в автоматическом режиме. При **выключенном автоматическом режиме** на индикаторе статуса появляется текст «Автом. реж. выключен», а периоды активного времени в плане кошения не активированы (серого цвета). Скашиваемый участок обрабатывается не в автоматическом режиме. Процессы кошения запускаются командами «Запуск кошения» и «Запуск кошения с задержкой».



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Автоматический режим можно также включать/выключать с помощью приложения. После выключения автоматического режима с помощью приложения робот-газонокосилка возвращается на базовую станцию. (⇒ 10.)

4. На базовую станцию:

Робот-газонокосилка возвращается на базовую станцию и заряжает аккумулятор. При включенном автоматическом режиме робот-газонокосилка вновь обрабатывает скашиваемый участок в следующий возможный период активного времени.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Отправить робота-газонокосилку на базовую станцию можно также с помощью приложения. (⇒ 10.)

5. Ручное управление:

Газон скашивается вручную. Из соображений безопасности нож косилки включается только в том случае, если нажать кнопку ОК и удерживать ее в нажатом положении, а затем также нажать кнопку кошения. Управление осуществляется с помощью кнопки управления. (⇒ 15.6)



6. Запуск кошения:

После активирования робот-газонокосилка автоматически запускает процесс кошения. Необходимо установить время окончания кошения.

Если установлен **Дополн. участок**, то после нажатия кнопки ОК необходимо определить, где будет производиться кошение: на дополнительном или основном участке. (⇒ 12.10) Стандартную установку длительности кошения можно изменить в настройках устройства в пункте «Время кошения». (⇒ 11.10)



В главном меню (⇒ 11.4)

можно активировать команду «Запуск кошения» также нажатием **кнопки кошения**.

Если установлена внешняя базовая станция с проходом, перед активацией команды «Запуск кошения» робота-газонокосилку необходимо перенести на скашиваемый участок.

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Команда «Запуск кошения» может быть также активирована в приложении. (⇒ 10.)



7. Запуск кошения с задержкой:

После активирования робот-газонокосилка автоматически запускает процесс кошения, но с задержкой по времени. Необходимо установить время начала и окончания кошения.

Если установлен **Дополн. участок**, то после нажатия кнопки ОК необходимо определить, где будет производиться кошение: на дополнительном или основном участке. (⇒ 12.10)

Стандартные установки длительности кошения или задержки можно изменить в настройках устройства в пунктах «Время кошения» или «Задержка». (⇒ 11.10)



Если установлена внешняя базовая станция с проходом, перед активацией команды «Запуск кошения с задержкой» робота-газонокосилку необходимо перенести на скашиваемый участок.

8. Пропустить следующее активное время:

Командой можно воспользоваться в том случае, если робот-газонокосилка не должен работать в следующий период активного времени (например, при проведении вечеринки в саду). После подтверждения в следующий период активного времени кошение не производится. Заблокированный таким способом период активного времени выделен в плане кошения серым цветом. Этот период можно снова использовать для кошения в меню «Активное время». (⇒ 11.7)

Если команда выполняется несколько раз подряд, то последующий период активного времени всегда пропускается. Если на текущей неделе не остается других периодов активного времени, появляется сообщение «Следующая неделя без кошения».



9. Кош. по краям:

После активирования робот-газонокосилка обрабатывает кромку скашиваемого участка. После прохождения круга он возвращается на базовую станцию и заряжает аккумулятор.



11.6 План кошения



Сохраненный план кошения

вызывается в главном меню в пункте «План кошения». Прямоугольные участки под соответствующим днем означают сохраненные периоды активного времени. Кошение может выполняться в периоды активного времени, выделенные черным цветом, серые участки означают периоды активного времени без процессов кошения: например, при деактивированном активном времени или по команде «Пропустить активное время». (⇒ 11.5)



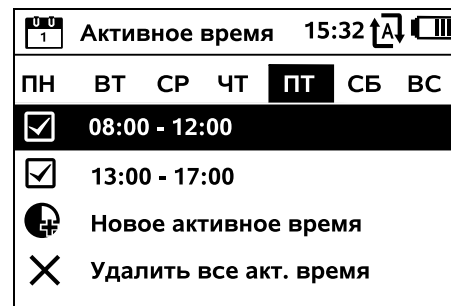
При выключенном автоматическом режиме весь план кошения деактивирован, а все периоды активного времени выделены серым цветом.

Если кнопку управления нажать наверх или вниз, то можно выбрать подменю **Активное время** (⇒ 11.7) или **Длит-ть кошения** (⇒ 11.8) и открыть нажатием кнопки ОК.

Если периоды активного времени **отдельного дня** должны быть отредактированы, то этот день необходимо активировать кнопкой управления (нажатием влево или вправо) и открыть подменю **Активное время**.



11.7 Активное время



В периоды активного времени с **галочкой** кошение разрешено, такие периоды выделяются в плане кошения черным цветом.

В периоды активного времени **без галочки** кошение не разрешено, они выделяются в плане кошения серым цветом.



Соблюдать требования, приведенные в главе «Указания по кошению – активное время». (⇒ 14.3)

В периоды активного времени запрещено присутствие посторонних лиц в опасной зоне.



RMi 632 C, RMi 632 PC:

Редактирование периодов активного времени возможна также с помощью приложения. (⇒ 10.)

Сохраненные периоды активного времени можно выбирать и редактировать по отдельности.

Пункт меню **Новое активное время** можно выбрать, если сохранено менее 3 периодов активного времени в день.



Дополнительный период активного времени не должен пересекаться с другими периодами.

Если робот-газонокосилка не должен выполнять кошение в выбранный день, следует выбрать пункт меню **Удалить все акт. время**.

Редактирование периода активного времени:

 **Активное время** 

ПН 08:00-12:00

 **Активное время выкл.**

 **Изменить активное время**

 **Удалить активное время**

Функция **Активное время выкл.** или **Активное время вкл.** позволяет блокировать/разблокировать выбранный период активного времени для автоматического кошения.

Используя функцию **Изменить активное время**, можно изменять интервалы времени.

Если выбранный период активного времени больше не требуется, следует выбрать пункт меню **Удалить активное время**.

 Если интервалов времени недостаточно для требуемых процессов кошений и зарядки, необходимо увеличить/дополнить периоды активного времени или сократить длительность кошения. На дисплее появляется соответствующее сообщение.

11.8 Длительность кошения

 **Длит-ть кошения** 11:02 

 **Изм. длит-ть кошения**

 **Новый план кошения**

Время кошения на неделю можно установить в пункте **Изм. длит-ть кошения**. Установленное значение рассчитано в соответствии с размером скашиваемого участка. (⇒ 9.14)
Соблюдать указания, приведенные в главе «Изменение программирования». (⇒ 15.3)

 **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Длительность кошения можно установить также с помощью приложения. (⇒ 10.)

Команда **Новый план кошения** удаляет все сохраненные периоды активного времени. Запускается этап мастера установки «Программирование робота-газонокосилки». (⇒ 9.8)

 Если окончание нового программирования совпадает с периодом активного времени, то робот-газонокосилка запускает автоматический режим кошения после подтверждения отдельных программ дня.

11.9 Информация

 **Информация** 10:32 

Сообщения

Распознан дождь **ПТ 13:52**

Рекомендация **ВС 15:00**

1. Сообщения: 
Список всех активных ошибок, неисправностей и рекомендаций; индикация с указанием времени их появления.

При бесперебойной работе появляется текст «Нет сообщений». Подробности сообщения появляются после нажатия кнопки ОК. (⇒ 24.)

2. События: 
Список последних действий робота-газонокосилки. Подробности события (дополнительный текст, время и код) появляются после нажатия кнопки ОК.



Если некоторые действия возникают слишком часто, необходимо обратиться к дилеру за дополнительной информацией. Ошибки в обычном режиме работы отображаются в сообщениях.

3. Статус iMow:

Информация о роботе-газонокосилке



- Заряд:
Уровень заряда в процентах
- Ост. время:
Оставшаяся длительность кошения на текущей неделе в часах и минутах
- Дата и время
- Время запуска:
Запуск следующего запланированного кошения
- Количество всех завершенных процессов кошения
- Часы кошения:
Длительность всех завершенных процессов кошения в часах
- Участок пути:
Общее пройденное расстояние в метрах
- Ser.-No.:
Серийный номер робота-газонокосилки указан на заводской табличке в отделении под пультом управления.
- Аккумулятор:
Серийный номер аккумулятора
- ПО:
Установленное программное обеспечение устройства

4. Статус газона:

Информация о газонном участке



- Скашиваемый участок в кв. метрах:
Значение вводится при первой установке или переустановке. (⇒ 9.7)
- Время круга:
Длительность прохождения одного круга вокруг скашиваемого участка в минутах и секундах
- Исходные точки 1 – 4:
Расстояние соответствующей исходной точки от базовой станции в метрах, замеренное по часовой стрелке. (⇒ 11.15)
- Периметр:
Периметр скашиваемого участка в метрах
- Кош. по краям:
Частота кошения по краям в неделю (⇒ 11.14)

5. Статус радиомодуля (RMI 632 C, RMI 632 PC):

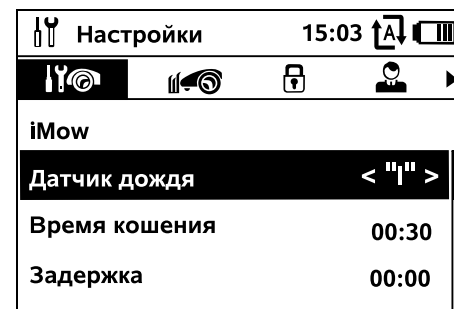
Информация о радиомодуле



- Спутники:
Количество спутников в зоне досягаемости
- Положение:
Текущее положение робота-газонокосилки; данная функция доступна при наличии должного соединения со спутниками
- GPRS:
Уровень сигнала мобильной сети; чем больше плюсов (макс. ++++), тем лучше соединение.
- Сеть:
Код сети, состоящий из кодов страны (MCC) и оператора (MNC)

- Номер мобил. связи:
Номер мобильного телефона владельца; вводится в приложении (⇒ 10.)
- IMEI:
Номер аппаратного обеспечения радиомодуля
- IMSI:
Международный идентификатор мобильного абонента
- SW:
Версия программного обеспечения радиомодуля
- Ser.-No.:
Серийный номер радиомодуля

11.10 Настройки



1. iMow:

Изменение настроек устройства (⇒ 11.11)



2. Установка:

Изменение и тестирование установки (⇒ 11.14)



3. Безопасность:

Изменение настроек безопасности (⇒ 11.16)



4. Сервис:

Техническое обслуживание и сервис (⇒ 11.17)



5. Область дилера:

Меню защищено **кодом дилера**. С помощью этого меню дилер принимает различные меры по техническому обслуживанию и сервису.



11.11 iMow – настройки устройства

1. Датчик дождя:

Датчик дождя может быть настроен так, чтобы кошение во время дождя прерывалось или не начиналось.



- Настроить датчик дождя (⇒ 11.12)

2. Время кошения:

Установка стандартной длительности кошения после активирования команды «Запуск кошения». (⇒ 11.5)



3. Задержка:

Установка стандартной задержки после активирования команды «Запуск кошения с задержкой». (⇒ 11.5)



4. Индикатор статуса:

Выбор информации, которая должна появляться на индикаторе статуса. (⇒ 11.2)



- Настройка индикатора статуса (⇒ 11.13)

5. Время:

Установка текущего времени. Чтобы исключить непреднамеренное кошение роботом-газонокосилкой, установленное время должно совпадать с текущим временем.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Время можно установить также с помощью приложения. (⇒ 10.)

6. Дата:

Установка текущей даты. Чтобы исключить непреднамеренное кошение роботом-газонокосилкой, установленная дата должна совпадать с фактической календарной датой.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Дату можно установить также с помощью приложения. (⇒ 10.)

7. Формат даты:

Установка нужного формата даты.



8. Смещен. колеи:

Робот-газонокосилка обычно перемещается вдоль проложенного ограничительного провода со смещением 6 см вовнутрь. Данное значение гарантирует оптимальную установку устройства на базовую станцию. Шаблон для измерения iMow также рассчитан на смещение колеи 6 см.



Компания STIHL не рекомендует изменять стандартную установку, равную 6 см.

- Лишь при необходимости можно открыть окно выбора с помощью ОК и установить желаемое значение (от 3 см до 9 см).

9. Язык:

Установка нужного языка дисплея. По умолчанию установлен тот язык, который был выбран при первой установке.



10. Контрастность:

При необходимости можно настроить контрастность дисплея.



11. Реж.потр.энер

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

При выбранной функции **GPRS** (настройка по умолчанию) робот-газонокосилка имеет постоянное Интернет-соединение, что обеспечивает доступ через приложение. (⇒ 10.)



При выбранной функции **ECO** в целях экономии электроэнергии при перерывах в работе радиосвязь деактивируется, поэтому доступ к роботу-газонокосилке через приложение отсутствует. В приложении отображаются последние полученные данные.

11.12 Настройка датчика дождя

Для настройки 5-ступенчатого датчика нажать кнопку управления влево или вправо. Текущее значение отображается в меню «Настройки» в виде штрихов.



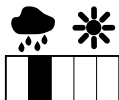
Смещение регулятора

- влияет на чувствительность датчика дождя,
- продолжительность того, как долго робот-газонокосилка будет ожидать просыхания поверхности датчика после дождя.

При **средней чувствительности** робот-газонокосилка готов к работе при нормальных внешних условиях.



Переместить полосу **левее** для кошения при более высокой влажности. При перемещении полосы до упора влево робот-газонокосилка работает даже при влажных условиях и не приостанавливает кошение, если на датчик попадают капли дождя.



Переместить полосу **правее** для кошения при более низкой влажности. При перемещении полосы до упора вправо робот-газонокосилка выполняет кошение только при полностью сухом датчике дождя.



11.13 Настройка индикатора статуса

Для конфигурации индикатора статуса выбрать левую или правую индикацию с помощью кнопки управления и подтвердить кнопкой ОК.

Заряд:
Индикация символа аккумулятора вместе с уровнем заряда в процентах



Ост. время:
Оставшаяся длительность кошения на текущей неделе в часах и минутах



Время и дата:
Актуальная дата и текущее время



Время запуска:
Запуск следующего запланированного кошения. При текущем периоде активного времени отображается текст «активирован».



Процессы кош.:
Количество всех завершенных ранее процессов кошения



Часы кошения:
Длительность всех завершенных ранее процессов кошения



Участок пути:
Общее пройденное расстояние



Прием GPRS (RMI 632 C, RMI 632 PC):

Уровень сигнала мобильной сети с обозначением сети. Небольшой символ «х» или знак вопроса обозначает отсутствие соединения робота-газонокосилки с Интернетом. (⇒ 11.3), (⇒ 11.9)



Прием GPS (RMI 632 C, RMI 632 PC):
GPS-координаты робота-газонокосилки. (⇒ 11.9)



11.14 Установка

1. Коридор:
Включение и выключение возврата на базовую станцию со смещением. При активированном коридоре робот-газонокосилка возвращается на базовую станцию вдоль ограничительного провода со смещением вовнутрь.

Можно выбрать один из **трех вариантов:**

Выкл. – установка по умолчанию
Робот-газонокосилка перемещается вдоль ограничительного провода.

Узко – 40 см

Робот-газонокосилка попеременно перемещается вдоль ограничительного провода или со смещением на 40 см.

Широко – 40 - 80 см

Расстояние до ограничительного провода при каждом возврате устройства на базу внутри этого коридора устанавливается в случайном порядке.

i При наличии внешней базовой станции, проходов и узких мест для возврата устройства на базу со смещением должны быть установлены **поисковые петли**. (⇒ 12.12)

Для возврата на базу со смещением необходимо учитывать минимальное расстояние между проводами в 2 м.

2. ASM (система маневрирования в случае застревания):

При включенной системе ASM робот-газонокосилка начинает процесс выезда, если он застрял.

Вкл. – можно включить систему ASM, чтобы избежать застревания.

Выкл. – установка по умолчанию.

Система ASM должна оставаться выключенной в следующих случаях:

- если на скашиваемом участке находятся большие ровные участки (например, асфальтированные проезды),
- если во время работы робот-газонокосилка часто выполняет неожиданный поворот на 90°,
- если робот-газонокосилка во время работы остается стоять с сообщением 1131 без застревания.

3. Переустановка:

Мастер установки перезагружается, текущий план кошения удаляется. (⇒ 9.7)



4. Исходные точки:

Робот-газонокосилка начинает процессы кошения либо от базовой станции (настройка по умолчанию), либо от одной из исходных точек.

Исходные точки устанавливаются в следующих случаях:

- если требуется перемещение в определенную зону участка, так как она обрабатывается в недостаточной мере,
- если доступ к зонам имеется только через один проход. Для таких зон участка необходимо устанавливать как минимум по одной исходной точке.

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Исходным точкам может быть присвоен **радиус**. В таком случае робот-газонокосилка в начале кошения у соответствующей исходной точки всегда совершает круг вокруг этой исходной точки. И лишь после обработки данной зоны он переходит к скашиванию остального участка.

- Установка исходных точек (⇒ 11.15)

5. Проверка края:

Объезд по краю для проверки правильности прокладки провода. Запускается этап мастера установки «Проверка установки». (⇒ 9.13)



Для проверки правильности прокладки провода вокруг закрытых зон необходимо расположить робота-газонокосилку передней частью в направлении закрытой зоны на скашиваемом участке и запустить объезд по краю.

Во время объезда по краю определяется домашняя область робота-газонокосилки. При необходимости можно расширить уже сохраненную домашнюю область. (⇒ 14.5)

6. Кошение по краям:

Определение частоты кошения по краям.

Никогда – край никогда не скашивается.

Один раз – установка по умолчанию, край скашивается один раз в неделю.

Два раза – край скашивается два раза в неделю.

7. Дополнительные участки:

Активирование дополнительных участков.

Не активирован – установка по умолчанию

Активирован – устанавливается, если требуется кошение на дополнительных участках. При выборе команд «Запуск кошения» и «Запуск кошения с задержкой» необходимо выбрать скашиваемый участок (основной/дополнительный участок). (⇒ 12.10)



- выбрать нужную исходную точку и установить ее вручную.

Запрограмм. исх.точки:

После нажатия кнопки ОК робот-газонокосилка запускает программный объезд вдоль ограничительного провода. Если робот-газонокосилка не на базовой станции, он сначала движется к ней. Все имеющиеся исходные точки удаляются.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Во время программного объезда определяется домашняя область робота-газонокосилки. Если надо, сохраненная домашняя область расширяется. (⇒ 14.5)

Во время объезда можно задать до 4 исходных точек, нажав кнопку ОК.

Прерывание программного объезда:

Вручную – кнопкой STOP.

Автоматически – из-за препятствий на кромке скашиваемого участка.

- Если программный объезд был прерван автоматически, откорректировать положение ограничительного провода или устранить препятствия.
- Перед продолжением программного объезда проверить положение робота-газонокосилки. Устройство должно стоять либо на ограничительном проводе, либо внутри скашиваемого участка, при этом его перед обращен к ограничительному проводу.

Завершение программного процесса:

Вручную – после прерывания. Автоматически – после установки устройства на базовую станцию. Новые исходные точки сохраняются путем подтверждения кнопкой ОК.



11.15 Установка исходных точек

Для установки следует либо

- запрограммировать исходные точки, либо

Частота запуска:

Частота запуска задает, как часто должно начинаться кошение в исходной точке. По умолчанию установлено 2 из 10 процессов кошения (2/10) в каждой исходной точке.

- Если надо, после программного процесса можно изменить частоту запуска.
- Если программный процесс был завершен преждевременно, то робот-газонокосилку с помощью соответствующей команды надо отправить на базовую станцию. (⇒ 11.5)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
После программного процесса вокруг каждой исходной точки может быть установлен **радиус** от 3 м до 30 м. По умолчанию сохраненным исходным точкам радиус не присваивается.



Исходные точки с радиусом:

Если процесс кошения начинается в соответствующей исходной точке, робот-газонокосилка сначала обрабатывает участок внутри сегмента вокруг исходной точки. Лишь после этого он переходит к обработке остального скашиваемого участка.

Установка от 1 до 4 исходных точек:

Установить расстояние исходных точек от базовой станции и задать частоту запуска.

Расстояние соответствует расстоянию от базовой станции до исходной точки в метрах, замеренное по направлению часовой стрелки.



Частота запуска может быть в диапазоне от 0 из 10 (0/10) до 10 из 10 процессов кошения (10/10).

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Вокруг исходной точки может быть установлен **радиус** от 3 м до 30 м.



Базовая станция

определена как **исходная точка 0**, из которой по умолчанию начинается кошение. Частота запуска соответствует вычисленному остаточному значению 10 из 10 выездов.



11.16 Безопасность

1. Блокировка устройства
2. Уровень
3. Защита GPS (RMI 632 C, RMI 632 PC)
4. Изменить PIN-код
5. Стартовый сигнал
6. Звуковые сигналы
7. Звуки меню
8. Блокировка от детей
9. Блокировка кнопок
10. Сстыковка iMow + база

1. Блокировка устройства:

При нажатии кнопки ОК активируется блокировка устройства, робот-газонокосилка больше не запускается. Перед любыми работами по техобслуживанию и очистке, перед транспортировкой, а также перед проверкой робот-газонокосилка должен быть заблокирован. (⇒ 5.2)



- Для отмены блокировки устройства нажать изображенную комбинацию кнопок (кнопку кошения и кнопку ОК).



2. Уровень:

Можно установить 4 уровня защиты, в зависимости от уровня активируются определенные блокировки и защитные устройства.

- **Нет:**
робот-газонокосилка не защищен.
- **Низк.:**
охранная сигнализация активирована; согласование робота-газонокосилки и базовой станции, а также сброс устройства до заводских настроек возможны только после ввода PIN-кода.
- **Сред.:**
по аналогии с уровнем «Низк.», но при этом активирована блокировка по времени.
- **Высок.:**
по аналогии с уровнем «Сред.», но настройки можно изменять только после ввода PIN-кода.



Рекомендация:

Выставить уровень защиты «Низк.», «Сред.» или «Высок.».

- Выбрать нужный уровень и подтвердить с помощью кнопки ОК, при необходимости ввести 4-значный код PIN.

Охранная сигнализация:

Если косилку держать поднятой за ручку или наклоненной более 10 секунд, то появляется запрос PIN-кода. Если в течение 1 минуты не ввести PIN-код, включается аварийный звуковой сигнал, при этом автоматический

режим выключается.

Блокировка стыковки:

Запрос кода PIN перед согласованием робота-газонокосилки и базовой станции.

Блокировка сброса:

Запрос PIN-кода перед сбросом устройства до заводских настроек.

Блокировка по времени:

Запрос PIN-кода для изменения настройки, если PIN-код не вводился больше 1 месяца.

Защита настроек:

Запрос PIN-кода при изменении настроек.

3. Защита GPS

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

Включение и выключение контроля местоположения. (⇒ 5.10)



Рекомендация:

Следует всегда включать защиту GPS.

Перед включением ввести **номер мобильного телефона** владельца в приложении (⇒ 10.) и установить уровень защиты робота-газонокосилки «Низк.», «Сред.» или «Высок.».

4. Изменить PIN-код:

При необходимости можно изменить 4-значный PIN-код.



Пункт меню «Изменить PIN-код» появляется только при уровнях защиты «Низк.», «Сред.» или «Высок.».

- Ввести сначала старый PIN-код и подтвердить кнопкой ОК.
- Ввести новый 4-значный PIN-код и подтвердить кнопкой ОК.



Рекомендация:

Следует записать измененный PIN-код.

Если PIN-код был введен неправильно 5 раз, то требуется 4-значный **главный код**, кроме того, автоматический режим деактивируется.

Для создания главного кода необходимо сообщить дилеру 9-значный серийный номер и 4-значную дату, которая отображается в окне выбора.

5. Стартовый сигнал:

Включение и выключение звукового сигнала, который раздается перед включением ножа косилки.



6. Звуковые сигналы:

Включение и выключение звукового сигнала, который раздается, если робот-газонокосилка задевает препятствие.



7. Звуки меню:

Включение и выключение звукового сигнала в виде щелчка, который раздается при открытии меню или подтверждении кнопкой ОК.



8. Блокировка от детей:

Включение и выключение оборудования с целью недопущения работы ножа косилки, когда с устройством играют дети.

Принцип действия:

Если в течение небольшого промежутка времени несколько раз подряд срабатывает датчик на бампере (например, когда с роботом-газонокосилкой играет ребенок), осуществляется выключение ножа косилки, робот-газонокосилка останавливается, и на его дисплее

появляется соответствующее сообщение.

Если датчик на бампере больше не срабатывает, спустя несколько секунд робот-газонокосилка возобновляет автоматический режим кошения.

9. Блокировка кнопок:

При включенной блокировке кнопками пульта управления можно пользоваться только в том случае, если вначале нажать кнопку **Назад** и удерживать ее, а затем нажать кнопку управления **Вперед**.

Блокировка кнопок активируется через 2 минуты после последнего нажатия любой кнопки.



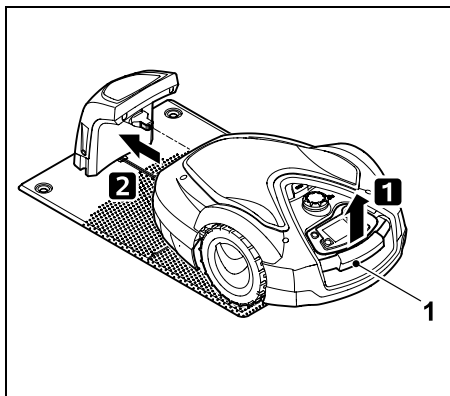
10. Состыковка iMow + база:

После первого запуска робот-газонокосилка работает только вместе с базовой станцией, входящей в комплект поставки.

После замены базовой станции или электронных компонентов робота-газонокосилки, а также для запуска робота-газонокосилки на следующем скашиваемом участке с другой базовой станцией необходимо выполнять согласование робота-газонокосилки и базовой станции.

- Установить базовую станцию и подсоединить ограничительный провод. (⇒ 9.9), (⇒ 9.11)





Приподнять робота-газонокосилку за ручку (1) и разгрузить приводные колеса. Переместить устройство на передних колесах на базовую станцию.

- После нажатия кнопки ОК ввести PIN-код, затем робот-газонокосилка ищет сигнал провода и автоматически сохраняет его. Процесс занимает несколько минут. (⇒ 9.12)

i PIN-код при уровне защиты «Нет» не требуется.

11.17 Сервис

1. Замена ножа:

Установка нового ножа косилки подтверждается кнопкой ОК.

i Если нож находится в эксплуатации более 200 часов, появляется сообщение «Заменить нож косилки». (⇒ 16.4)

2. Поиск обрыва провода:

Если на базовой станции часто мигает красный светодиод, то ограничительный провод оборван. (⇒ 13.1)

- Поиск обрыва провода (⇒ 16.7)

3. Сброс настроек:

При нажатии ОК робот-газонокосилка возвращается к заводским установкам, мастер установки запускается заново. (⇒ 9.7)

- После нажатия кнопки ОК вводится PIN-код.



PIN-код при уровне защиты «Нет» не требуется.

12. Ограничительный провод



Перед укладкой ограничительного провода, особенно перед первой его установкой, следует прочитать всю главу и точно спланировать укладку провода.



Выполнить первую установку, используя мастер установки. (⇒ 9.7)

Если вам требуется поддержка, то дилер STIHL охотно окажет вам помощь в подготовке скашиваемого участка и установке ограничительного провода.

Перед окончательной фиксацией ограничительного провода проверить его прокладку. (⇒ 9.13) Подгонка проложенного провода требуется, как правило, в области проходов, в узких местах или закрытых зонах.

Подгонка может потребоваться,

- если технические возможности робота-газонокосилки ограничены, например, из-за очень узких проходов или прокладки провода рядом с металлическими предметами или по газонному участку, под которым имеется металл (например, водопровод или электрические кабели),
- если скашиваемый участок специально переделан под использование робота-газонокосилки.



Отступы от провода, указанные в данной «Инструкции по эксплуатации», приведены с учетом прокладки ограничительного провода на газонном участке.

Ограничительный провод можно также закапывать на глубину до 10 см (например, с помощью кабелеукладочной машины).

Однако закапывание провода в земле, как правило, влияет на прием сигнала, особенно в тех случаях, если ограничительный провод проходит под плитами или брусчаткой. При определенных обстоятельствах робот-газонокосилка движется с увеличенным смещением наружу вдоль ограничительного провода, что требует больше свободного пространства в проходах, узких местах, а также при движении по кромке. При необходимости откорректировать прокладку провода.

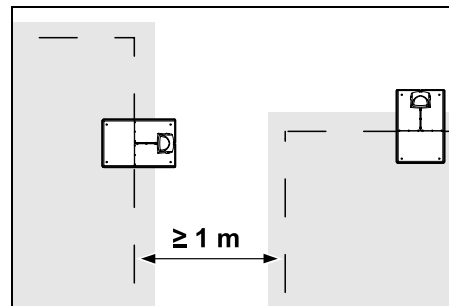
12.1 Планирование прокладки ограничительного провода

i Учитывать примеры установки, приведенные в конце данной «Инструкции по эксплуатации». (⇒ 27.)
Закрытые зоны, проходы, дополнительные участки, поисковые петли и запасы провода в ходе прокладки ограничительного провода следует устанавливать одновременно, чтобы исключить последующую корректировку.

- Задать **местоположение базовой станции** (⇒ 9.1)
- Убрать **препятствия** на скашиваемом участке или предусмотреть закрытые зоны. (⇒ 12.9)
- **Ограничительный провод:**
Ограничительный провод должен укладываться непрерывной ограничительной петлей вокруг всего скашиваемого участка.
Максимальная длина:
500 м

i На скашиваемых участках < 100 м² или при длине провода < 175 м вместе с ограничительным проводом необходимо установить специальную принадлежность **АКМ 100**. (⇒ 9.10)

- **Проходы и дополнительные участки:**
Для кошения в автоматическом режиме все зоны скашиваемого участка соединить **проходами**. (⇒ 12.11)
Если для этого не хватает места, то следует создать **дополнительные участки**. (⇒ 12.10)
- При прокладке ограничительного провода соблюдать **расстояния** (⇒ 12.5):
до препятствий, пригодных для движения (уровень высоты меньше +/- 1 см, например, дорожки): **0 см**
до проходов: **27 см**
до высоких препятствий (например, стен, деревьев): **33 см**
минимальное расстояние в узких местах: **54 см**
до водных поверхностей и возможных мест падения (бордюров, уступов): **100 см**
- **Углы:**
Не прокладывать провод под острым углом (меньше 90°)
- **Поисковые петли:**
Если требуется возврат устройства на базу со смещением (коридор), при наличии проходов или внешней базовой станции необходимо установить поисковые петли. (⇒ 12.12)
- **Запасы провода:**
Для облегчения последующего изменения прокладки ограничительного провода необходимо выполнить несколько запасов провода. (⇒ 12.15)



Скашиваемые участки не должны накладываться друг на друга. Следует соблюдать минимальное расстояние **≥ 1 м** между ограничительными проводами двух скашиваемых участков.

i Смотанные остатки ограничительного провода могут стать причиной нарушений, поэтому их необходимо удалить.

12.2 Составление схемы скашиваемого участка



При установке робота-газонокосилки и базовой станции рекомендуется составить схему скашиваемого участка. Для этого предусмотрена одна страница в начале данной инструкции по эксплуатации. Эту схему следует актуализировать в соответствии с появляющимися изменениями.

Содержание схемы:

- **Контур скашиваемого участка** с важными препятствиями, границы и возможные закрытые зоны, в которых не разрешается работать роботу-газонокосилке. (⇒ 27.)

- Расположение **базовой станции** (⇒ 9.9)
- Размещение **ограничительного провода**
За короткий срок ограничительный провод врастает в почву и его больше не видно. Особенно важно пометить укладку провода вокруг препятствий. (⇒ 9.10)
- Расположение **соединителей провода**
Через короткое время используемые соединители проводов более не видны. Их расположение следует записать, чтобы при необходимости была возможность заменить их. (⇒ 12.16)

12.3 Прокладка ограничительного провода

i Использовать только оригинальные фиксаторы и оригинальный ограничительный провод. **Установочные комплекты** с необходимыми монтажными материалами входят в перечень принадлежностей и имеются в наличии у дилеров STIHL. (⇒ 18.)

При необходимости можно выбрать направление прокладки провода (по часовой стрелке или против часовой стрелки).

Запрещается вытаскивать фиксаторы за ограничительный провод — для этого следует всегда использовать подходящий инструмент (например, пассатижи).

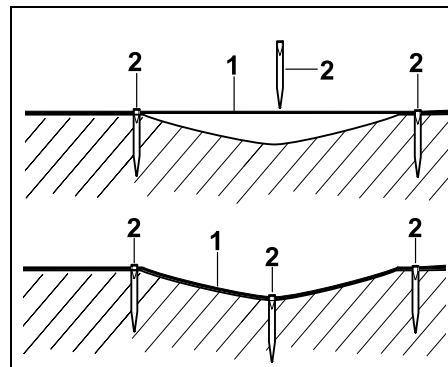
Нарисовать схему прокладки ограничительного провода.
(⇒ 12.2)

- Установить базовую станцию. (⇒ 9.9)
- Ориентируясь на базовую станцию, проложить ограничительный провод вокруг скашиваемого участка и имеющихся препятствий (при наличии таковых) (⇒ 12.9), затем закрепить его в почве фиксаторами. Проверять расстояния с помощью шаблона для измерения iMow. (⇒ 12.5)
Соблюдать указания, приведенные в главе «Первая установка». (⇒ 9.10)
- Подсоединить ограничительный провод. (⇒ 12.4)



Примечание:

Избегайте чрезмерного натяжения ограничительного провода, чтобы избежать обрыва провода. Особенно при прокладке с помощью устройства для прокладки провода следить за тем, чтобы ограничительный провод свободно выходил из катушки без натяжения.



Ограничительный провод (1) прокладывается на поверхности земли и при наличии неровностей закрепляется дополнительным количеством фиксаторов (2). Это предотвращает обрезание провода ножом косилки.

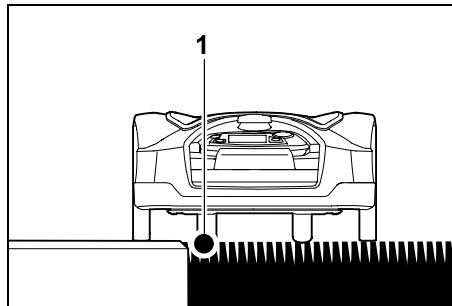
12.4 Подсоединение ограничительного провода

- Вынуть сетевой штекер и затем снять крышку базовой станции.



- Вложить ограничительный провод в кабелепроводы опорной пластины, вставить в цоколь, обрезать изоляцию на концах и подсоединить к базовой станции. Соблюдать указания, приведенные в главе «Первая установка». (⇒ 9.11)
- Установить крышку базовой станции и затем вставить сетевой штекер. 
- Проверить сигнал провода. (⇒ 9.12)
- Проверить установку устройства на базовую станцию. (⇒ 15.7) При необходимости откорректировать положение ограничительного провода в зоне базовой станции.

12.5 Отступы для провода – использовать шаблон для измерения iMow



Вдоль препятствий, по которым возможно движение (например, террасы или дорожки), ограничительный провод (1) можно прокладывать **без отступа**. Робот-газонокосилка передвигается в таком случае одним задним колесом за

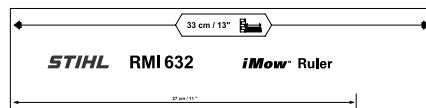
пределами скашиваемого участка. Максимальный уровень высоты до луговины: **+/- 1 см**



При уходе за кромкой газона следить за тем, чтобы ограничительный провод не был поврежден. При необходимости ограничительный провод следует прокладывать на небольшом расстоянии (2 - 3 см) от кромки газона.

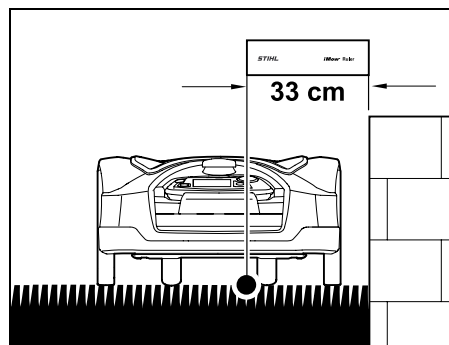
Замер отступов от провода с помощью шаблона для измерения iMow:

Чтобы ограничительный провод проложить с правильным отступом от кромки газонного участка и препятствий, для замера расстояний необходимо использовать шаблон для измерения iMow.



Высокое препятствие:

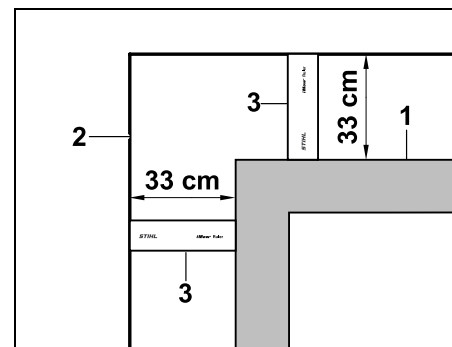
Расстояние между высоким препятствием и ограничительным проводом.



Робот-газонокосилка должен передвигаться только в пределах скашиваемого участка и не должен задевать препятствие.

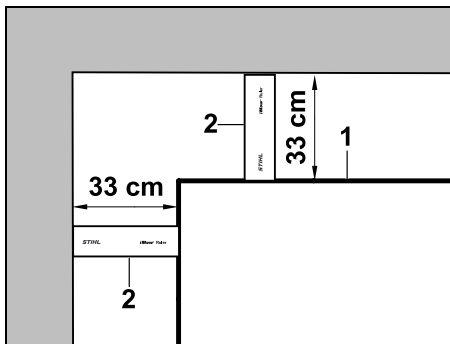
За счет расстояния 33 см робот-газонокосилка движется вдоль ограничительного провода в углу высокого препятствия, не задевая его при этом.

Прокладка провода вокруг высоких препятствий:



При укладке провода вокруг таких высоких препятствий (1), как стены или высокие клумбы, необходимо точно придерживаться в углах расстояния от провода, чтобы робот-газонокосилка не задевал препятствие. Проложить ограничительный провод (2) с помощью шаблона для измерения iMow (3), как показано на рисунке.

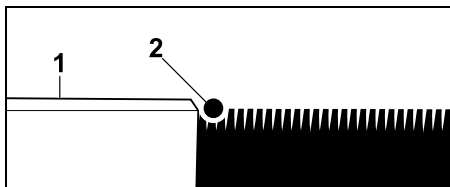
Расстояние до провода: 33 см



При прокладке ограничительного провода (1) во внутреннем углу высокого препятствия замерить расстояние до провода с помощью шаблона для измерений iMow (2).
Расстояние до провода: 33 см

Замер высоты препятствий:

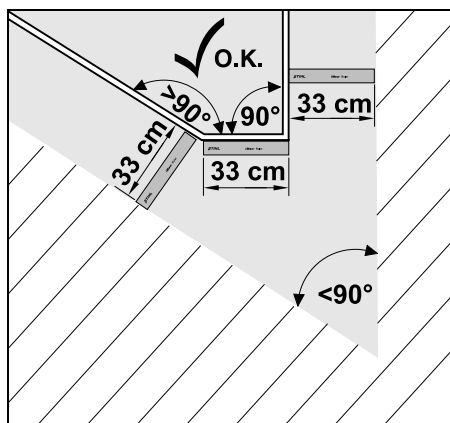
Робот-газонокосилка может передвигаться также по соседним участкам, например, по дорожкам, если преодолеваемый уровень высоты меньше +/- 1 см.



Разница высот до препятствий, по которым можно передвигаться (1), меньше +/- 1 см: Проложить ограничительный провод (2) без соблюдения расстояния до препятствия.

i При необходимости установить такую **высоту скашивания**, чтобы робот-газонокосилка не задевал препятствия косилочным механизмом.
При установке минимальной высоты скашивания робот-газонокосилка может преодолевать лишь более низкие препятствия, чем указано.

12.6 Острые углы



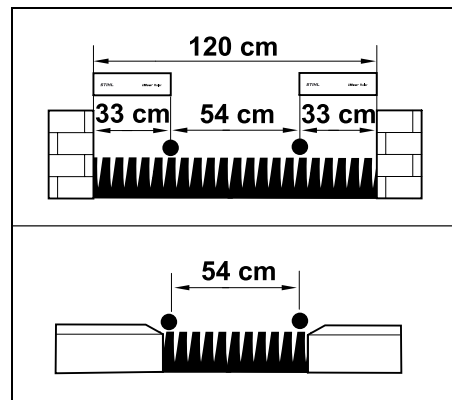
В зоне заостренного угла газона (< 90°) ограничительный провод прокладывается, как показано на рисунке. Два угла должны быть на расстоянии друг от друга как минимум **33 см**, что робот-газонокосилка мог двигаться по краю.

12.7 Узкие места

i Если на скашиваемом участке установлено узкое место, возврат устройства на базу со смещением (коридор) должен быть отключен (⇒ 11.14) или должны быть установлены поисковые петли. (⇒ 12.12)

Робот-газонокосилка проезжает все узкие места автоматически, если соблюдается минимальное расстояние от провода. Более узкие зоны скашиваемого участка следует разграничить, соответствующим образом проложив ограничительный провод.

Если два скашиваемых участка соединены друг с другом узкой зоной, в которой возможно движение, то можно установить проход. (⇒ 12.11)



Минимальное расстояние между проводами составляет **54 см**.

В результате в **узких местах** требуется следующее пространство:

- между высокими препятствиями высотой более +/- 1 см, например, между стенами высотой **120 см**,
- между соседними участками, по которым можно передвигаться, с уровнем высоты ниже +/- 1 см (например, дорожки) **54 см**.

12.8 Установка соединительных участков

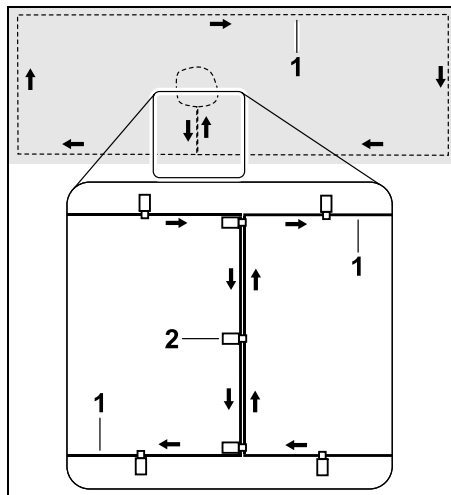
Робот-газонокосилка игнорирует сигнал ограничительного провода, если провода прокладываются параллельно и близко друг к другу. Соединительные участки должны быть установлены,

- если требуется установка дополнительных участков. (⇒ 12.10)
- если необходимы закрытые зоны. (⇒ 12.9)



STIHL рекомендует создавать соединительные участки вместе с соответствующими закрытыми зонами или дополнительными участками по мере прокладки провода.

При последующей установке ограничительную петлю провода необходимо разъединить, а соединительные участки связать с помощью входящих в комплект соединителей провода. (⇒ 12.16)



На соединительных участках ограничительный провод (1) прокладывается параллельно, не разрешается перекрещивание проводов и их близкое расположение друг к другу. Соединительные участки следует закрепить в почве достаточным количеством фиксаторов (2).

12.9 Закрытые зоны

Закрытые зоны устанавливаются

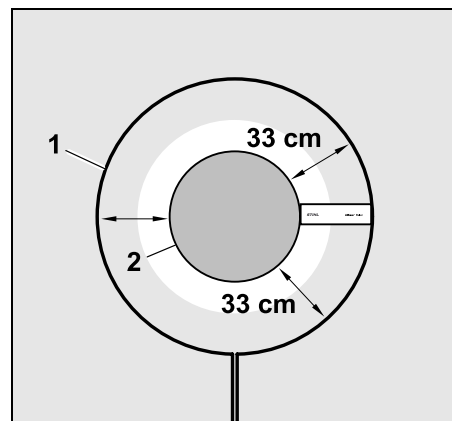
- вокруг препятствий, которые не должен задевать робот-газонокосилка,
- вокруг недостаточно устойчивых препятствий,
- вокруг слишком низких препятствий. Минимальная высота: 10 см

STIHL рекомендует:

- Либо окружать препятствия закрытыми зонами, либо устранять их.

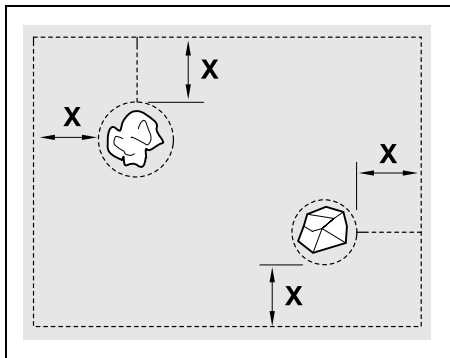
- Закрытые зоны после первой установки или корректировки проложенного провода необходимо проверять с помощью команды «Проверить край». (⇒ 11.14)

Отступ при прокладке ограничительного провода вокруг закрытой зоны: **33 см**



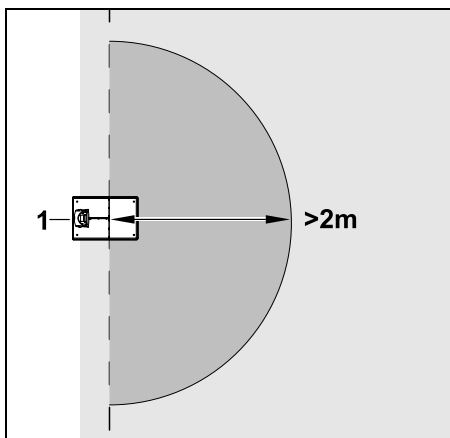
Робот-газонокосилка передвигается вдоль ограничительного провода (1), не задевая при этом препятствие (2).

Чтобы обеспечить надежную работу, закрытые зоны должны быть в целом круглыми и не должны иметь овальных, угловых или изогнутых внутрь форм.

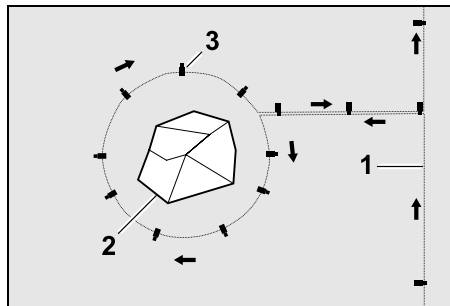


Закрытые зоны должны иметь **минимальный диаметр 66 см**.
Расстояние до контура кошения (X) должно быть больше 54 см.

Рекомендация:
Закрытые зоны круглой формы должны иметь максимальный диаметр 2 - 3 м.



Чтобы не нарушать процесс установки устройства на базовую станцию, в радиусе не менее **2 м** вокруг базовой станции (1) запрещена установка закрытых зон.



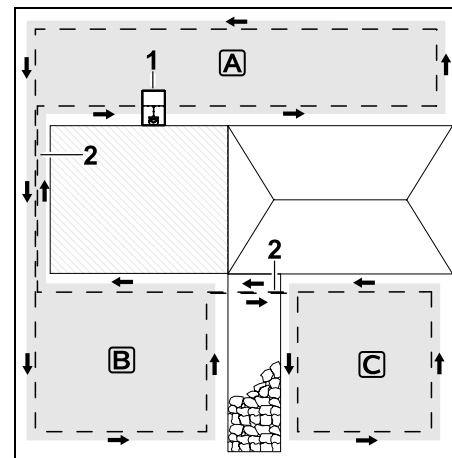
Ограничительный провод (1) проложить от кромки кошения к препятствию (2), затем вокруг него с нужным отступом (используя шаблон для измерения iMow) и закрепить в почве достаточным количеством фиксаторов (3). Затем проложить ограничительный провод обратно к краю кошения.

Между препятствием и краем кошения ограничительный провод следует прокладывать **параллельно рядом**, чтобы они образовывали соединительный участок. Важно при этом придерживаться направления прокладывания вокруг закрытой зоны (⇒ 12.8)

12.10 Дополнительные участки

Дополнительные участки – это зоны скашиваемого участка, которые робот-газонокосилка не может обрабатывать **полностью в автоматическом режиме**, так как эти зоны разделены между собой. Таким образом, несколько отдельных скашиваемых участков можно окружить по периметру одним ограничительным проводом. Робота-газонокосилку необходимо вручную переносить с одного скашиваемого участка на другой.

Процесс кошения запускается командами «Запуск кошения» (⇒ 11.5) или «Запуск кошения с задержкой» (⇒ 11.5).



Базовая станция (1) устанавливается на скашиваемом участке **A**, который обрабатывается полностью в автоматическом режиме согласно плану кошения.

Дополнительные участки **B** и **C** соединены со скашиваемым участком **A** соединительными участками (2). На всех участках ограничительный провод должен укладываться в одном и том же направлении, на соединительных участках не допускается перекрещивание ограничительного провода.

- Активировать дополнительные участки в меню «Настройки – Установка». (⇒ 11.14)

12.11 Проходы

Если требуется кошение нескольких участков (например, скашиваемые участки перед домом и позади него), то для соединения можно установить проход. Таким образом, все скашиваемые участки могут обрабатываться **автоматически**.

i В проходах газон скашивается только при объезде ограничительного провода. При необходимости следует активировать автоматическое кошение по краям или регулярно скашивать зону прохода вручную. (⇒ 11.5), (⇒ 11.14)

Если на скашиваемом участке установлены проходы, возврат устройства на базу со смещением (коридор) должен быть отключен (⇒ 11.14) или должны быть установлены поисковые петли. (⇒ 12.12)

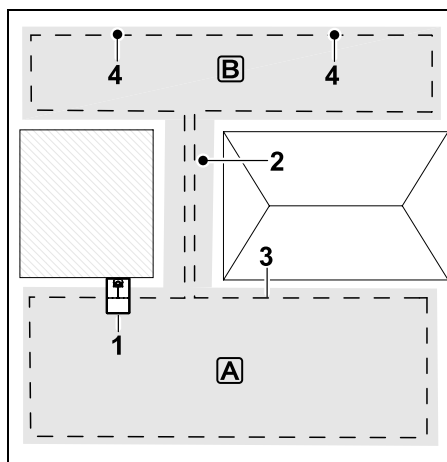
Указанные расстояния от провода и шаблон для прохода приведены с учетом прокладки ограничительного провода на газонном участке. При очень глубоком прокладывании ограничительного провода, например, под уличной плиткой, параметры меняются. Проверить функционирование и при необходимости изменить прокладывание провода.

Необходимые условия:

- **Минимальная ширина** (необходимое пространство): между двумя неподвижными препятствиями: 108 см
между пригодными для движения дорожками: 27 см.

i В длинных проходах в зависимости от состояния почвы следует оставлять чуть больше пространства. Длинные проходы следует по возможности устанавливать всегда посередине между препятствиями.

- По проходу можно свободно проезжать.
- В зоне второго скашиваемого участка определена хотя бы 1 **исходная точка**. (⇒ 11.15)

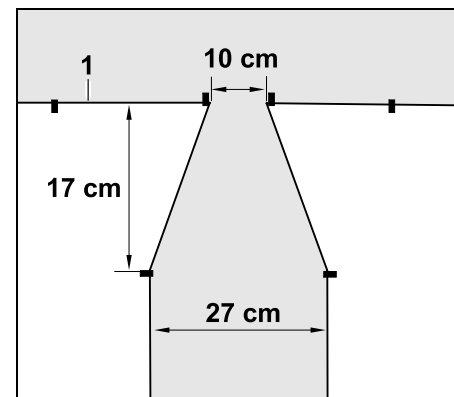


Базовая станция (1) устанавливается внутри скашиваемого участка **A**. Скашиваемый участок **B** соединен со скашиваемым участком **A** проходом (2). Робот-газонокосилка может непрерывно передвигаться вдоль ограничительного провода (3).

Для обработки скашиваемого участка **B** определены исходные точки (4). (⇒ 11.15)

Отдельные процессы кошения начинаются у исходных точек в зависимости от настройки (частота запуска).

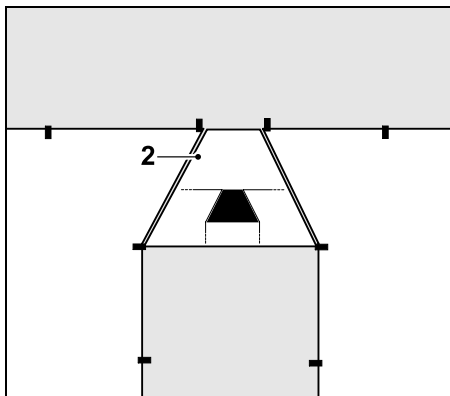
Начало и конец прохода:



В начале и конце прохода ограничительный провод (1) следует прокладывать в виде воронки. Такая установка исключает случайный заезд робота-газонокосилки в проход в процессе кошения.

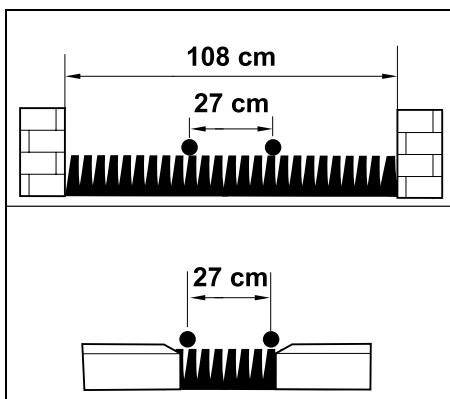
i Размеры в большой степени зависят от окружающих условий и местности. На проходах с воронкообразным началом или концом всегда следует проверять проходимость этих участков роботом-газонокосилкой.

Проложить ограничительный провод слева и справа от начала прохода примерно на одну длину устройства.



В качестве альтернативы для установки воронкообразного входа и выхода можно использовать входящий в комплект шаблон для прохода (2).

Установка прохода:

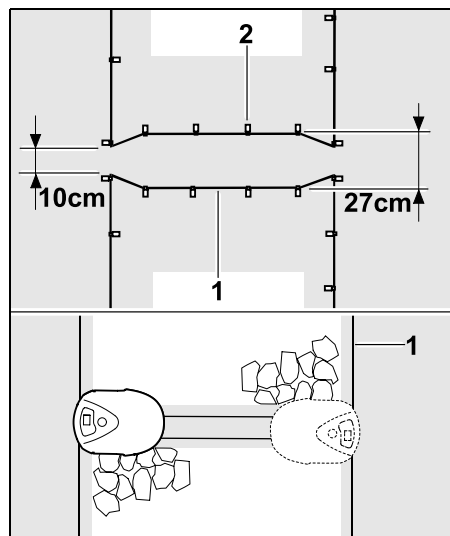


Расстояние между проводами в проходах: **27 см**

В результате требуется следующее пространство:

- между высокими препятствиями (1 см – например, между стенами): **108 см,**

- между пешеходными дорожками или участками, по которым можно передвигаться, с уровнем высоты ниже +/- 1 см. Высота: **27 см.**



В проходах ограничительный провод (1) прокладывается параллельно и закрепляется достаточным количеством фиксаторов (2) в почве. В начале и конце прохода необходимо установить въезд и выезд в виде воронки.

12.12 Поисковые петли для возврата устройства на базу со смещением

При активировании функции возврата устройства на базу со смещением поисковые петли требуются в том случае,

- если была установлена внешняя базовая станция

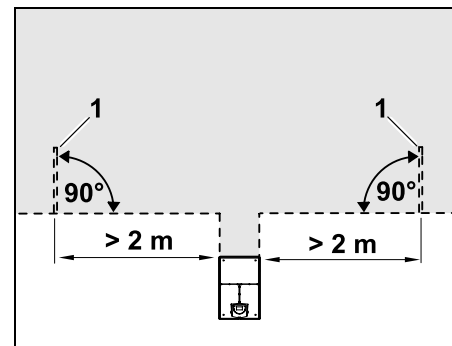
либо

- если на скашиваемом участке имеются проходы или узкие места.

Принцип действия:

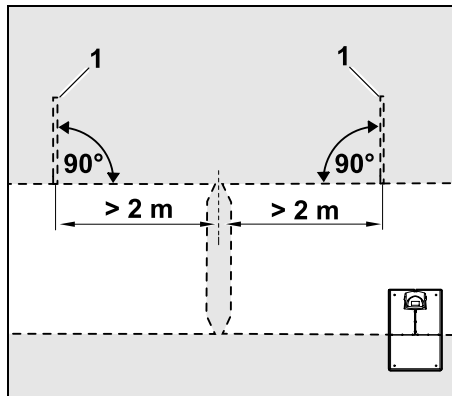
Если робот-газонокосилка перемещается вдоль ограничительного провода со смещением вовнутрь, то во время возврата на базу он пересекает одну из поисковых петель. Затем он движется к ограничительному проводу и возвращается на базовую станцию.

Поисковые петли при внешней базовой станции:



Слева и справа от проезда к внешней базовой станции необходимо установить две поисковые петли (1) под углом 90° относительно ограничительного провода. Минимальное расстояние до проезда: **2 м**

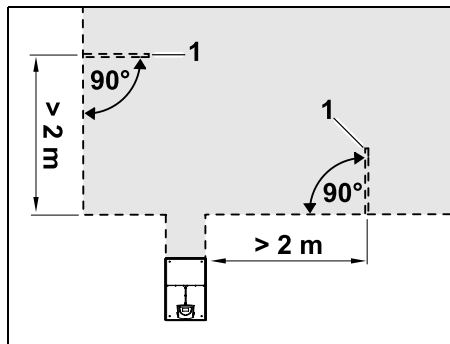
Поисковые петли при наличии проходов:



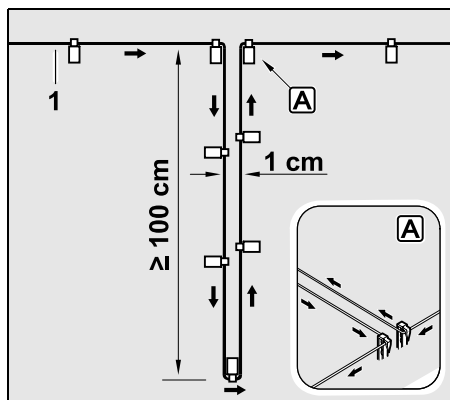
Слева и справа от въезда в проход необходимо установить две поисковые петли (1) под углом 90° относительно ограничительного провода, но только на той части скашиваемого участка, до которой можно добраться через проход. Минимальное расстояние до въезда в проход: **2 м**

i При наличии нескольких проходов, следующих друг за другом, поисковые петли необходимо установить на каждом соответствующем скашиваемом участке.

Установка поисковой петли:



Поисковые петли запрещено устанавливать вблизи углов. Минимальное расстояние до углов: **2 м**



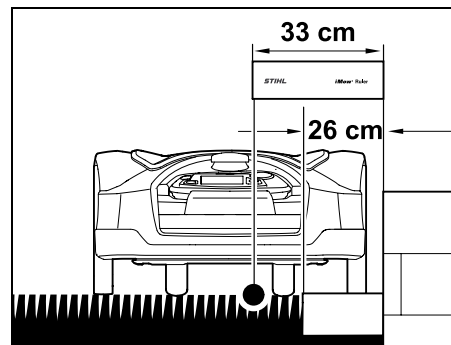
Необходимо установить поисковую петлю на газонном участке, как показано на рисунке. Ограничительный провод (1) с края **A** должен быть закреплен в почве двумя фиксаторами и не должен пересекаться. Минимальная длина: **100 см**
Ширина: **1 см**

- Поисковую петлю следует закреплять в почве достаточным числом фиксаторов.

12.13 Точное кошение кромок

i При смещении колеи 6 см вдоль высоких препятствий образуется полоса шириной до 26 см с нескошенной травой. При необходимости вокруг высоких препятствий можно положить бордюрные камни.

Минимальная ширина бордюрных камней:



Проложить ограничительный провод на расстоянии 33 см от препятствия. Для обеспечения полного кошения кромки газона бордюрные камни должны иметь ширину не менее 26 см. При установке более широких бордюрных камней увеличивается точность обработки кромки газона.

12.14 Покатая территория на скашиваемом участке



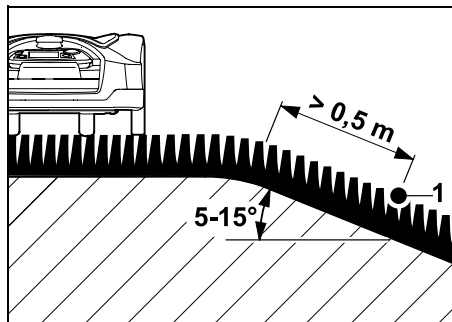
Указание:

Для надежной установки рекомендуется прокладывать ограничительный провод максимально до подъема на $\pm 10^\circ$ (17 %). Провод можно уложить до подъема на $\pm 15^\circ$ (27 %), но это может значительно увеличить расход провода и потребовать более долгой регулировки прокладывания провода. Также следует обязательно отметить подъемы и склоны в садовых чертежах.

Чтобы робот-газонокосилка автоматически и без сбоев в работе осуществлял кошение на покатом скашиваемом участке (уклон до 15°), ограничительный провод должен быть проложен на скате с соблюдением минимального расстояния от кромки участка.

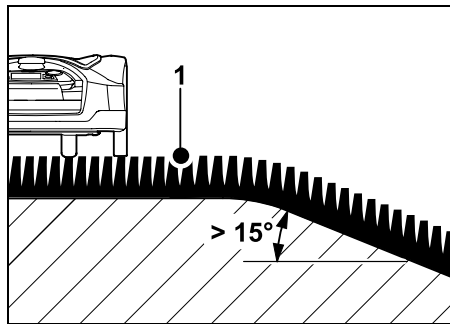
До водных поверхностей и возможных мест падения (бордюров, уступов): должно быть соблюдено расстояние не менее **100 см**.

Покатый участок с уклоном $5^\circ - 15^\circ$:



Если на скашиваемом участке имеется покатый участок с уклоном $5^\circ - 15^\circ$, ограничительный провод может быть проложен за кромкой покатого участка, как показано на рисунке. Для обеспечения исправной работы робота-газонокосилки должно быть соблюдено минимальное расстояние (0,5 м) между кромкой участка и ограничительным проводом.

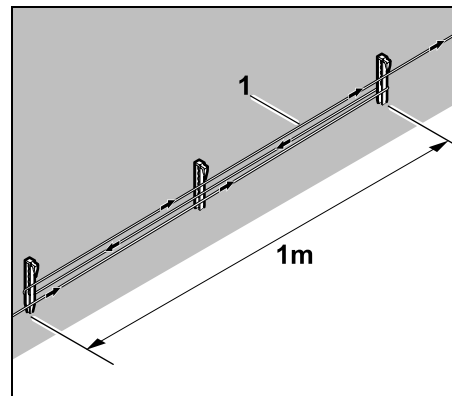
Покатый участок с уклоном $> 15^\circ$:



Если на скашиваемом участке имеется покатый участок с уклоном $> 15^\circ$, ограничительный провод (1) рекомендуется прокладывать на ровной поверхности над кромкой участка, как показано на рисунке. При этом кошение кромки и покатого участка не осуществляется.

12.15 Установка запасов провода

Установленные на определенном расстоянии запасы провода облегчают последующее изменение положения базовой станции или расположения ограничительного провода. Установка запасов провода особенно требуется вблизи сложных проходов.

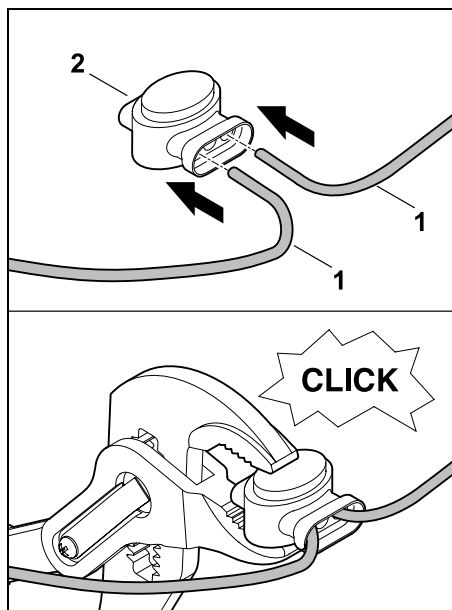


Уложить ограничительный провод (1) между 2-мя фиксаторами, расположенными на расстоянии прилб. 1 м, как показано на рисунке. Закрепить запас провода посередине на почве с помощью дополнительного фиксатора.

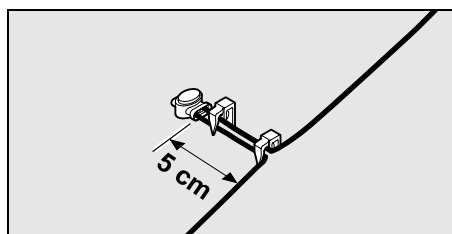
12.16 Применение соединителей проводов

Для удлинения ограничительного провода или соединения свободных концов провода разрешается применять только заполненные гелем соединители проводов, доступные в качестве принадлежностей. Они предотвращают преждевременный износ (например, коррозию на концах провода) и гарантируют оптимальное соединение.

Отметить положение соединителей провода на схеме скашиваемого участка. ($\Rightarrow$ 12.2)



Свободные неизолированные концы провода (1) следует вставлять в соединитель провода (2) до упора. Сдавить соединители провода подходящими клещами, при этом следить за правильной фиксацией.



Для разгрузки ограничительного провода от натяжения закрепить его в почве двумя фиксаторами, как показано на рисунке.

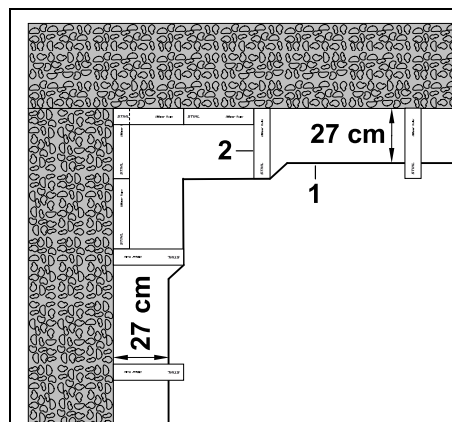
12.17 Узкие расстояния до кромки

Можно уменьшить расстояние между проводами до высокого препятствия по прямой, а не по углам на 27 см. Это приводит к увеличению площади скашивания.

При объезде по краю участка (⇒ 9.13), (⇒ 11.14) следить, чтобы между роботом-газонокосилкой и препятствиями имелось достаточное расстояние (не менее 5 см). При необходимости увеличить расстояние до препятствий.

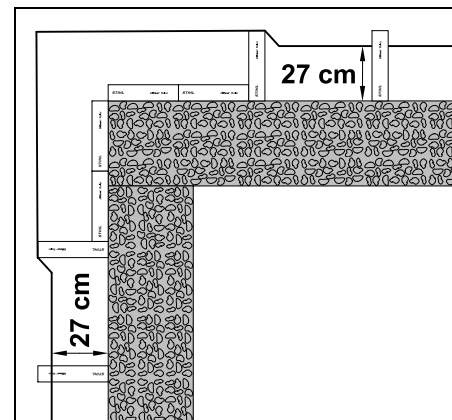
i Также следует обязательно отметить узкие расстояния до края в садовом чертеже. (⇒ 12.2)

Узкие расстояния до кромки во внутренних углах:



Проложить ограничительный провод (1) во внутреннем углу, как показано на рисунке. Использовать шаблон для измерения iMow (2).

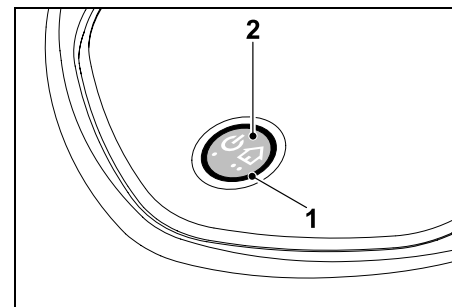
Узкие расстояния до кромки во внешних углах:



Проложить ограничительный провод (1) во внешнем углу, как показано на рисунке. Использовать шаблон для измерения iMow (2).

13. Базовая станция

13.1 Элементы управления базовой станции



Красный круглый светодиод (1) информирует о статусе базовой станции и сигнале провода.

Клавиша функций (2):

- Включение и выключение базовой станции
- Активация вызова базы
- Активация поиска обрыва провода

Светодиод не горит:

- Базовая станция и сигнал провода выключены.

Светодиод непрерывно горит:

- Базовая станция и сигнал провода включены.
- Робот-газонокосилка находится не на базовой станции.

Светодиод медленно мигает (2 секунды включен – краткое выключение):

- Робот-газонокосилка установлен на базовой станции, аккумулятор, если нужно, заряжается.
- Базовая станция и сигнал провода включены.

Светодиод часто мигает:

- Ограничительный провод оборван – обрыв провода или неправильно подключение провода к базовой станции. (⇒ 16.7)

Светодиод горит в течение 3 секунд, затем 1-секундная пауза:

- Вызов базы был активирован.

Светодиод 3 раза мигает быстро, 3 раза медленно, 3 раза быстро, затем пауза в 5 секунд (сигнал SOS):

- Ошибка базовой станции.

Включение и выключение базовой станции:

В автоматическом режиме включение и выключение базовой станции осуществляются автоматически.

Если робот-газонокосилка не находится в базовой станции, то при **коротком нажатии кнопки** происходит активация базовой станции. Сигнал провода остается активным в течение 48 часов, если до этого робот-газонокосилка не был подключен к базовой станции.

2-секундное нажатие клавиши отключает базовую станцию.

Активация вызова базы:

Кратко нажать клавишу в процессе косыбы дважды в течение 2 секунд.

Робот-газонокосилка заканчивает кошение, находит ограничительный провод и возвращается на базовую станцию, чтобы зарядить аккумулятор. В текущий период активного времени больше кошение не производится.



Вызов базы остается активным, пока робот-газонокосилка установлен на базовой станции. Вызов базы можно завершить повторным двойным нажатием клавиши на базовой станции.

14. Рекомендации по кошению

14.1 Общие сведения

Робот-газонокосилка разработан для автоматической обработки газонных участков. При этом за счет последовательной обработки газона



трава на нем всегда остается короткой. Результатом является красивый газон с густой травой.

Газонные участки, которые прежде не скашивались обычной газонокосилкой, выглядят аккуратно подстриженными лишь только после нескольких проходов. При более высокой траве качественное срезание травы на газоне обеспечивается лишь после нескольких проходов при кошении.

При жарком и сухом климате не следует слишком коротко подрезать траву, так как иначе газоны на солнце выгорают и приобретают непривлекательный вид.

Наиболее красивый вид постриженного газона достигается в результате использования острого ножа, поэтому нож необходимо регулярно заменять.

14.2 Мульчирование

Робот-газонокосилка является мульчирующей косилкой.

При мульчировании стебли травы сначала срезаются и затем измельчаются в корпусе косилочного механизма. После этого они попадают обратно на газон, где частицы травы остаются лежать и перегнивать.

Мелкоизмельченная трава возвращает газону органические питательные вещества, выполняя роль натурального удобрения. Потребность в удобрениях значительно уменьшается.

14.3 Активное время

В период активного времени роботу-газонокосилке разрешается покинуть базовую станцию и скашивать газон. В

это время проходят **процессы кошения, зарядки и перерывы в работе**. Робот-газонокосилка распределяет необходимые процессы кошения и зарядки автоматически по имеющимся промежуткам времени.

При установке периоды активного времени автоматически распределяются на всю неделю. Учитываются резервы времени, таким образом, гарантирован оптимальный уход за газонами, даже в том случае, если отдельные процессы кошения не могут быть выполнены (например, из-за дождя).



Запрещено присутствие посторонних лиц в зоне кошения в периоды активного времени. Следует соответственно планировать активное время. Кроме того, учитывайте муниципальные предписания по использованию роботов-газонокосилок, а также указания в главе «Техника безопасности» (⇒ 6.) и при необходимости изменяйте периоды активного времени в меню «План кошения». (⇒ 11.7) Прежде всего, Вы должны узнать в ответственном ведомстве, в какое дневное и ночное время разрешается работать устройству.

14.4 Длительность кошения

Длительность кошения информирует, сколько часов в неделю должен скашиваться газон. Ее можно увеличить или сократить в настройках на неделю (⇒ 11.8).

Длительность кошения соответствует времени, в течение которого робот-газонокосилка косит газон. При этом время, в течение которого заряжается аккумулятор, не учитывается.

При первой установке робот-газонокосилка автоматически определяет длительность кошения, исходя из указанного размера скашиваемого участка. Это ориентировочное значение рассчитано на обычный газон в условиях сухой погоды.

Производительность:

Для обработки участка площадью 100 м² роботу-газонокосилке требуется:

RMI 632, RMI 632 C:	70 минут
RMI 632 P, RMI 632 PC:	60 минут

14.5 Домашняя область (RMI 632 C, RMI 632 PC)

Робот-газонокосилка определяет свое местоположение с помощью встроенного GPS-приемника. При каждом объезде по краю участка с целью проверки правильности укладки провода (⇒ 9.13) и в ходе программирования исходных точек (⇒ 11.15) робот-газонокосилка запоминает координаты самой западной, самой восточной, самой южной и самой северной точек.

Данный участок определяется как домашняя область, в которой разрешено работать роботу-газонокосилке. Координаты обновляются в ходе каждого повторного объезда по краю участка.

При активированной **защите GPS** владелец устройства уведомляется, если устройство приводится в действие за пределами домашней области. Кроме того, на дисплее робота-газонокосилки появляется запрос на ввод PIN-кода.

14.6 Ручной режим кошения

Не включать нож косилки в высокой траве или при самой низкой высоте срезания!

Робота-газонокосилку разрешается эксплуатировать только тогда, когда частота вращения двигателя косилки снижается незначительно. Если частота вращения уменьшается или робот-газонокосилка движется медленнее, то следует выбрать более высокий уровень высоты срезания.

15. Введение устройства в работу

15.1 Подготовка



Для **первой установки** предназначен мастер установки. (⇒ 9.)



Зарядка и эксплуатация робота-газонокосилки должны осуществляться при температуре окружающей среды от +5 °C до +40 °C.

- Установить базовую станцию (⇒ 9.9)
- Затем уложить ограничительный провод (⇒ 9.10) и подсоединить его (⇒ 9.11)

- Убрать посторонние предметы (например, игрушки, инструменты) со скашиваемого участка.
- Зарядить аккумулятор (⇒ 15.8)
- Настроить время и дату (⇒ 11.11)
- Проверить план кошения и при необходимости изменить. Прежде всего, следует убедиться, что в опасной зоне в периоды активного времени не будет посторонних лиц. (⇒ 11.6)

i Перед использованием робота-газонокосилки очень высокую траву следует немного подстричь обычной газонокосилкой (например, после продолжительного перерыва).

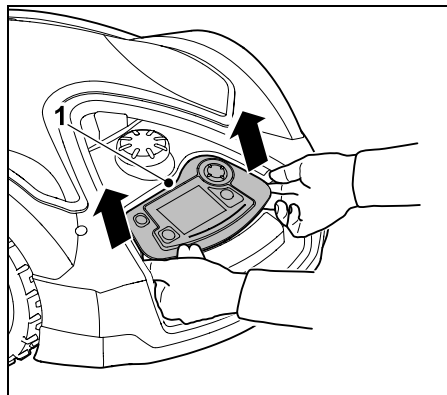
15.2 Снятие и установка пульта управления

При необходимости пульт управления можно вынимать из робота-газонокосилки, чтобы косить вручную или, например, изменять программирование.

Автоматический режим работы робота-газонокосилки возможен только с установленным пультом управления.

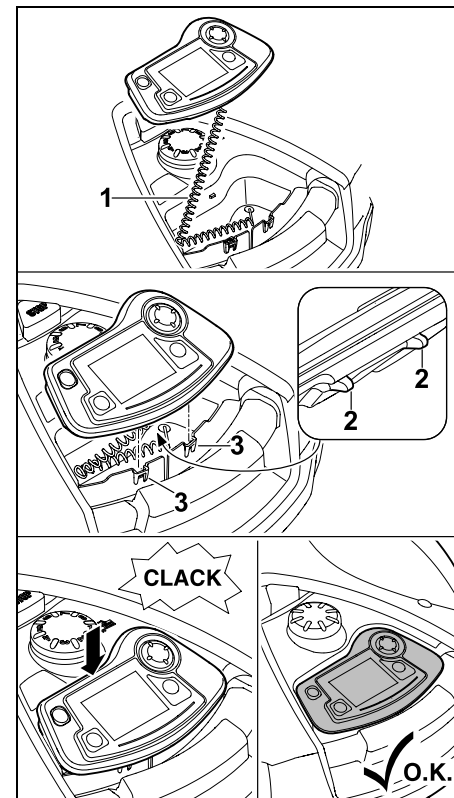
Снятие пульта управления:

- Перед тем как извлечь пульт управления во время кошения нужно нажать кнопку STOP.



Приподнять пульт управления (1) за заднюю часть и вынуть его из робота-газонокосилки. Он остается соединенным с устройством спиральным кабелем.

Установка пульта управления:



Убрать спиральный кабель (1) в отсек корпуса. Наклонить пульт управления слегка назад, вставить фиксирующие выступы (2) в выемки корпуса (3), затем надавить на пульт управления вперед и защелкнуть его.

15.3 Изменение программирования

Актуальное программирование можно посмотреть в **Плане кошения** или у моделей RMI 632 C, RMI 632 PC в **приложении iMow**. (⇒ 11.6)
План кошения рассчитывается при

установке или составлении нового плана кошения на основании размера скашиваемого участка.

Периоды **активного времени** и **длительность кошения** можно изменять индивидуально. Требуемые процессы кошения автоматически распределяются по возможным периодам активного времени. При необходимости в период активного времени выполняется также несколько процессов кошения и зарядки. По желанию кромка скашиваемого участка автоматически скашивается через определенные промежутки времени. (⇒ 11.14)

В течение дня возможно иметь до трех различных периодов активного времени. (⇒ 11.6)

Если робот-газонокосилка должен заезжать в определенные зоны скашиваемого участка, то следует установить специальные исходные точки. (⇒ 11.15)



При определенных обстоятельствах (например, при хорошей погоде или больших интервалах времени) для оптимального ухода за газоном используются не все периоды активного времени.

Изменение периодов **активного времени**: (⇒ 11.7)

- Дополнительные периоды активного времени для последующих процессов кошения
- Изменение интервалов времени, например для исключения кошения утром или в ночное время.

- Отмена отдельных периодов активного состояния в связи с тем, что скашиваемый участок используется (например, для вечеринки).

Увеличение **длительности кошения**: (⇒ 11.8)

- Существуют зоны, которые скашиваются в недостаточной мере, например из-за очень ломаной формы скашиваемого участка.
- Интенсивный рост травы в соответствующий сезон
- Очень густая трава на газоне

Уменьшение **длительности кошения**: (⇒ 11.8)

- Замедленный рост травы из-за жары, холода или засухи

Составление **нового плана кошения**: (⇒ 11.8)

- Изменился размер скашиваемого участка.

Переустановка: (⇒ 11.14)

- Новое месторасположение базовой станции
- Первый запуск на новом скашиваемом участке

15.4 Кошение в автоматическом режиме

- Включение автоматического режима: При включенном автоматическом режиме на дисплее рядом с символом аккумулятора отображается символ автоматического режима. (⇒ 11.5)



- **Запуск** процессов кошения: Процессы кошения автоматически соотносятся с доступными периодами активного времени. (⇒ 11.6)

- **Завершение** процессов кошения: Если аккумулятор разряжен, то робот-газонокосилка автоматически возвращается на базовую станцию. (⇒ 15.7)
Текущий процесс кошения может быть всегда прерван вручную с помощью **кнопки STOP**. (⇒ 5.1)
Активация **Вызова базы** на базовой станции немедленно останавливает текущий процесс кошения. (⇒ 13.1)
RMI 632 C, RMI 632 PC:
Кроме того, процесс кошения можно завершить с помощью приложения, отправив робота-газонокосилку на базовую станцию. (⇒ 10.)



На скашиваемых участках, на которые робот-газонокосилка попадает через **проход**, обработка выполняется только в том случае, если на них заданы исходные точки.

15.5 Кошение независимо от периодов активного времени

- Нажав кнопку, активировать робота-газонокосилку, находящегося на базовой станции. Вследствие этого также включается базовая станция.

Скашиваемые участки с базовой станцией:

- Для обработки зоны скашиваемого участка, в которую можно попасть только через **проход**, робота-газонокосилку необходимо принести или перевезти в эту зону.

- Немедленное кошение:
Вызвать команду **Запуск кошения** (⇒ 11.5) или нажать **кнопку кошения**.
Кошение начинается немедленно и продолжается до установленного времени.
- Кошение с задержкой:
Активировать команду **Запуск кошения с задержкой**. (⇒ 11.5)
Кошение начинается в установленное время запуска и продолжается до окончания заданного времени.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Запуск кошения с помощью приложения. (⇒ 10.)
Кошение начинается в установленное время запуска и продолжается до окончания заданного времени.
- Завершение кошения вручную:
Текущий процесс кошения может быть всегда прерван с помощью **кнопки STOP**. (⇒ 5.1)
Активация **Вызова базы** на базовой станции немедленно останавливает текущий процесс кошения. (⇒ 13.1)
RMI 632 C, RMI 632 PC:
Кроме того, процесс кошения можно завершить с помощью приложения, отправив робота-газонокосилку на базовую станцию. (⇒ 10.)

i При необходимости робот-газонокосилка подзаряжает аккумулятор и затем продолжает кошение до окончания заданного времени.

Дополнительные участки:

- Перенести или перевезти робота-газонокосилку на дополнительный участок.

- Активировать дополнительный участок. (⇒ 12.10)
- Немедленное кошение:
Вызвать команду **Запуск кошения** (⇒ 11.5) или нажать **кнопку кошения**.
Кошение начинается немедленно и продолжается до установленного времени.
- Кошение с задержкой:
Активировать команду **Запуск кошения с задержкой**. (⇒ 11.5)
Кошение начинается в установленное время запуска и продолжается до окончания заданного времени.
- Завершение кошения:
При достижении заданного времени робот-газонокосилка доезжает до ограничительного провода и останавливается. Перенести устройство на базовую станцию для зарядки аккумулятора и подтвердить показанное сообщение. (⇒ 24.)
Текущий процесс кошения может быть всегда прерван вручную с помощью **кнопки STOP**. (⇒ 5.1)

i Если аккумулятор разрядился до истечения заданного времени, процесс кошения соответственно сокращается.

15.6 Ручной режим кошения

i Датчик столкновений и ограничение кромок во время ручного режима скашивания не активированы.

- При необходимости зарядить аккумулятор (⇒ 15.8)
- Вынуть пульт управления (⇒ 15.2)

- Активировать команду **Ручное управление** (⇒ 11.5)
- Робот-газонокосилка движется и управляется с помощью кнопки управления. Для переднего хода имеются 2 скорости:
медленно – легким нажатием кнопки, **быстро** – сильным нажатием кнопки.
- Перед включением ножа косилки следить за достаточным расстоянием ног от косилочного механизма – всегда идти позади робота-газонокосилки. (⇒ 4.2)
- Для включения ножа косилки следует большим пальцем правой руки нажать **кнопку OK** и удерживать ее в нажатом положении, а затем большим пальцем левой руки нажать **кнопку кошения**. Пока нажата кнопка кошения, нож косилки работает.
- Во время ручного кошения следует удерживать большим пальцем левой руки кнопку кошения, а правой рукой приводить в действие кнопку управления.
- Для выключения ножа косилки отпустить кнопку кошения.
- После ручного кошения зарядить аккумулятор. (⇒ 15.8)



15.7 Установка робота-газонокосилки на базовую станцию

Установка устройства на базовую станцию в автоматическом режиме:

Робот-газонокосилка автоматически заезжает на базовую станцию, если истекло активное время или разряжен аккумулятор.

Принудительная установка устройства на базовую станцию:

- Если требуется установить пульт управления в устройство (⇒ 15.2)
- Если требуется включить базовую станцию (⇒ 13.1) 
- Активировать команду **Вернуться на базовую станцию.** (⇒ 11.5)
Во время кошения можно также включить **Вызов базы** на базовой станции. 
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
В приложении отправить робота-газонокосилку на базовую станцию. (⇒ 10.)



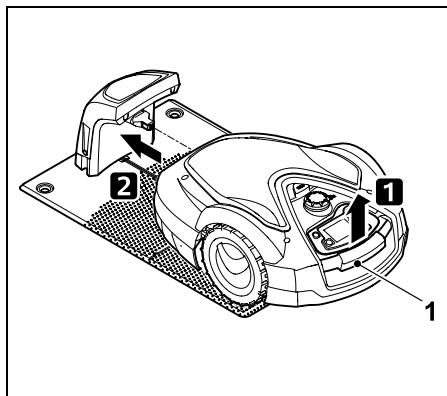
После установки в текущий период активного времени кошение больше не производится.

Ручная установка устройства на базовую станцию:

- С помощью пульта управления отправить робота-газонокосилку на базовую станцию – для этого извлечь пульт управления (⇒ 15.2) и активировать команду **Ручное управление** (⇒ 11.5).

либо

- Вручную поставить робота-газонокосилку на базовую станцию.



Приподнять робота-газонокосилку за ручку (1) и разгрузить приводные колеса. Переместить устройство на передних колесах на базовую станцию.

- Если требуется установить пульт управления в устройство (⇒ 15.2)

15.8 Зарядка аккумулятора



Аккумулятор следует заряжать только с помощью базовой станции.
Запрещается извлекать аккумулятор и заряжать его внешним зарядным устройством.

Автоматическая зарядка:

При **кошении** зарядка выполняется автоматически в конце каждого процесса кошения, если робот-газонокосилка устанавливается на базовую станцию.

Ручной запуск процесса зарядки:

- После работы на **дополнительных участках** перенести и установить робота-газонокосилку на базовую станцию. (⇒ 15.7)

- После **прерывания процесса кошения** установить робота-газонокосилку на базовую станцию. (⇒ 15.7)
- При необходимости вывести робота-газонокосилку из режима ожидания нажатием любой кнопки.
Процесс зарядки запускается автоматически.

Процесс зарядки:

Во время зарядки в пункте **Индикатор статуса** отображается текст «Аккумулятор заряжается».



Во всех остальных меню в информационном поле дисплея появляется символ сетевого штекера вместо символа аккумулятора. 

Продолжительность зарядки не является фиксированной, она автоматически согласуется со следующим кошением.



При проблемах с зарядкой на дисплее появляется соответствующее сообщение. (⇒ 24.)

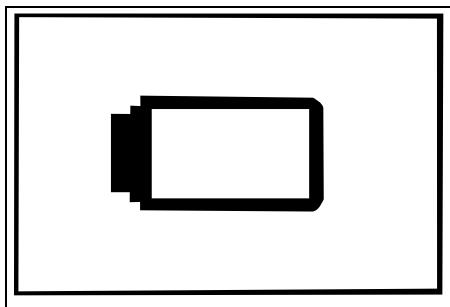
Зарядка производится автоматически лишь после падения напряжения в аккумуляторе ниже определенного значения.

Заряд:

На **индикаторе статуса** можно видеть уровень зарядки, если выбрана соответствующая индикация. (⇒ 11.13)



Во всех остальных меню **СИМВОЛ аккумулятора** в информационном поле дисплея служит для индикации уровня заряда. (⇒ 11.3)



Если уровень заряда аккумулятора слишком низкий, появляется соответствующий символ аккумулятора. В таком случае необходимо поставить робота-газонокосилку на базовую станцию для зарядки аккумулятора.

16. Техническое обслуживание



Опасность получения травм!

Перед всеми работами по техобслуживанию или очистке устройства необходимо внимательно прочитать главу «Техника безопасности» (⇒ 6.), в особенности раздел «Техобслуживание и ремонт» (⇒ 6.9), точно выполнять все приведенные там предписания по технике безопасности.

Перед всеми работами по техобслуживанию или очистке следует активировать блокировку устройства. (⇒ 5.2)



Перед началом работ по техобслуживанию на базовой станции вынуть сетевой штекер.



При всех работах по техобслуживанию одевать перчатки, в особенности при работах с ножом косилки.



16.1 График технического обслуживания

Интервалы технического обслуживания рассчитываются в зависимости от времени работы устройства. Соответствующий счетчик «Часы кошения» можно вызвать в меню «Информация». (⇒ 11.9)

Следует точно соблюдать указанные интервалы технического обслуживания.

Работы по техническому обслуживанию в дни с активным временем:

- Визуальная проверка общего состояния устройства и базовой станции.
- Проверка индикации на дисплее – текущее время и запуск следующего кошения.
- Проверка скашиваемого участка, при необходимости удаление посторонних предметов.
- Проверка зарядки аккумулятора. (⇒ 15.8)

Еженедельные работы по техобслуживанию:

- Очистка устройства. (⇒ 16.2)
- Визуальная проверка отсутствия повреждений на ноже косилки, креплении ножа и косилочном механизме (насечки, трещины, изломы и т. п.), а также степени износа ножа. (⇒ 16.3)

Через каждые 200 часов:

- Замена ножа косилки. На дисплее появляется соответствующее напоминание. (⇒ 16.4)

Ежегодные работы по техобслуживанию:

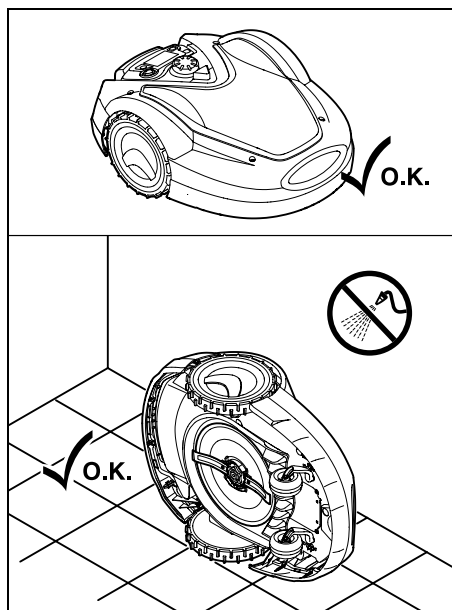
- Компания STIHL рекомендует выполнять ежегодную инспекцию в зимний период в специализированном центре STIHL. При этом особое внимание при техобслуживании уделяется аккумулятору, электронике и программному обеспечению.

! Чтобы специализированный центр мог выполнить все работы по техобслуживанию надлежащим образом, следует установить уровень защиты «Нет» или сообщить сотрудникам центра используемый PIN-код.

16.2 Очистка устройства

Тщательный уход за устройством защищает его от повреждений и увеличивает срок службы.

Положение для очистки и технического обслуживания:



Для очистки **верхней поверхности устройства** (кожуха, пульта управления) устройство следует горизонтально поставить на ровном и твердом основании. Для очистки **нижней поверхности устройства**

(ножа косилки, косилочного механизма) робота-газонокосилку надо поставить на левый бок и прислонить к стене, как показано на рисунке.

- Загрязнения следует удалять с помощью щетки или тряпки. Особо тщательной очистке подлежат нож косилки и базовая станция.
- Предварительно следует удалить остатки травы из корпуса и косилочного механизма деревянной палочкой.
- При необходимости использовать специальный очиститель (например, специальный очиститель STIHL).
- Периодически снимать ведомый диск и удалять остатки травы. (⇒ 16.6)

i В сырую погоду ведомый диск нуждается в более частой очистке. Прилипшая грязь между ведомым диском и корпусом косилочного механизма создает трение и тем самым ведет к повышенному потреблению электроэнергии.

16.3 Проверка износа ножа косилки

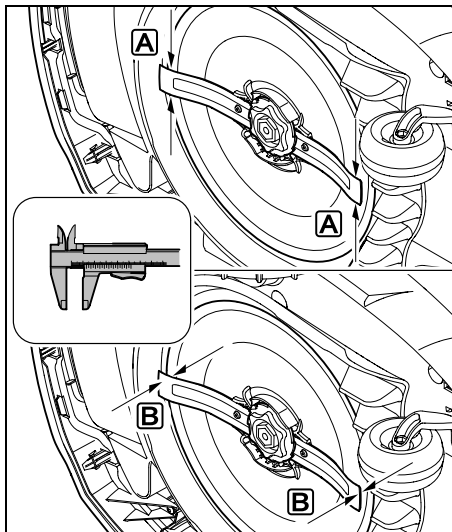


Опасность получения травм!

Изношенный нож косилки может сломаться и стать причиной получения серьезных травм. Поэтому необходимо соблюдать инструкции по обслуживанию ножа. Степень износа ножа косилки зависит от места и продолжительности его эксплуатации. При эксплуатации устройства на песчаной поверхности или при частой работе в условиях низкой влажности нагрузка на нож косилки повышается, и он изнашивается быстрее.

Нож косилки заменять не реже, чем через 200 часов работы – не затачивать. (⇒ 16.5)

- Активировать блокировку устройства. (⇒ 5.2)
- Поставить робота-газонокосилку на бок и надежно прислонить его к стене. Тщательно очистить нож косилки, а также косилочный механизм. (⇒ 16.2)



Проверить **ширину ножа А** и **толщину ножа В**, применяя для этого раздвижной калибр.

А > 25 мм

В > 1,3 мм

Нож подлежит замене, если замеренные значения в одном или нескольких местах достигли указанных величин или выходят за допустимые пределы.

16.4 Демонтаж и монтаж ножа косилки



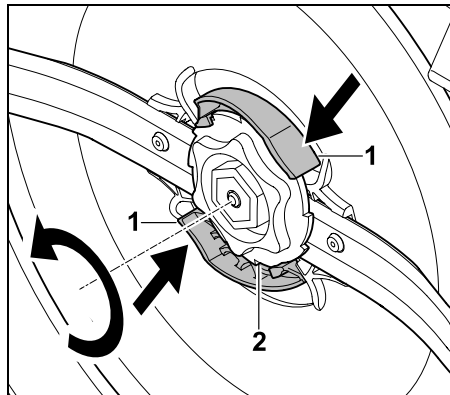
Нож косилки имеет расчётный срок службы 200 часов. По истечении этого срока на дисплее появляется соответствующее сообщение.

- Активировать блокировку устройства (⇒ 5.2) и надеть перчатки.



- Поставить робота-газонокосилку на бок и прислонить его к стене в устойчивом положении. Тщательно очистить нож косилки, а также косилочный механизм. (⇒ 16.2)

Демонтаж ножа косилки:



Вдавить оба язычка (1) на ведомом диске одной рукой и удерживать их в этом положении. Выкрутить фиксирующую гайку (2) другой рукой. Снять нож косилки вместе с фиксирующей гайкой.



Монтаж ножа косилки:

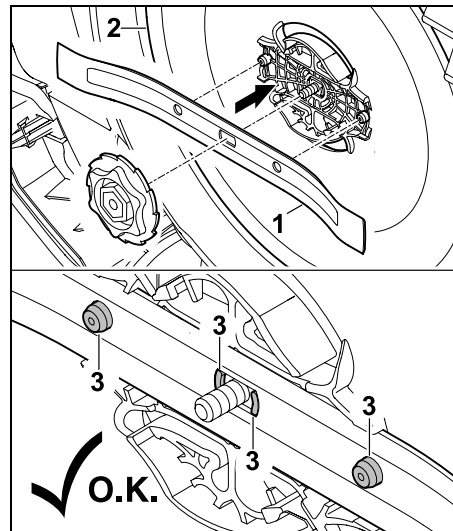


Опасность получения травм!

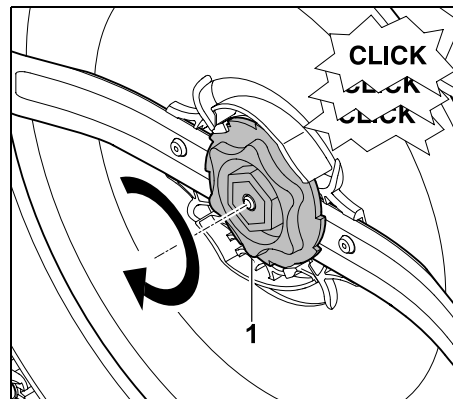
Перед монтажом проверить нож на наличие повреждений. Нож подлежит замене, если заметны деформации или трещины, а также если он изношен. (⇒ 16.3)

Ведомый диск и фиксирующая гайка должны также меняться, если они повреждены (например, сломаны, изношены). Особое внимание блокировке фиксирующей гайки в ведомом диске.

- Перед монтажом очистить нож, ведомый диск и фиксирующую гайку.



Установить нож косилки (1) на ведомый диск (2), как показано на рисунке. Следить за правильным положением позиционных выступов (3) ножа косилки.



Закрутить фиксирующую гайку (1) до упора. Во время затяжки слышны несколько щелчков. Проверить фиксированность положения ножа косилки с помощью осторожных колебаний.

- После монтажа нового ножа косилки подтвердить замену ножа в меню «Сервис». (⇒ 11.17)

16.5 Заточка ножа косилки

Нож косилки затачивать **запрещается**.

Компания STIHL рекомендует **всегда** заменять затупленный нож на новый.

i Только новый нож косилки отбалансирован с необходимой точностью, он гарантирует правильное функционирование устройства, а также низкий уровень шума.

16.6 Демонтаж и монтаж ведомого диска

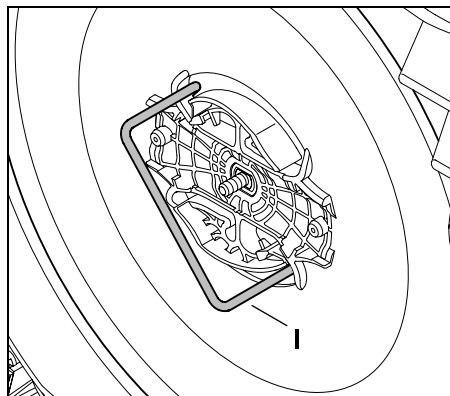
i Для очистки косилочного механизма ведомый диск можно снять.

- Активировать блокировку устройства (⇒ 5.2) и надеть перчатки.
- Поставить робота-газонокосилку на бок и надежно прислонить его к стене. Тщательно очистить нож косилки, а также косилочный механизм. (⇒ 16.2)

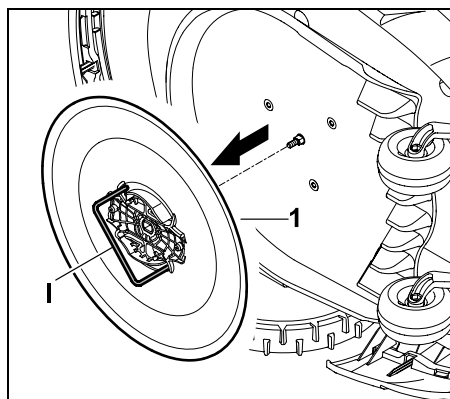


Демонтаж ведомого диска:

- Снять нож косилки. (⇒ 16.4)

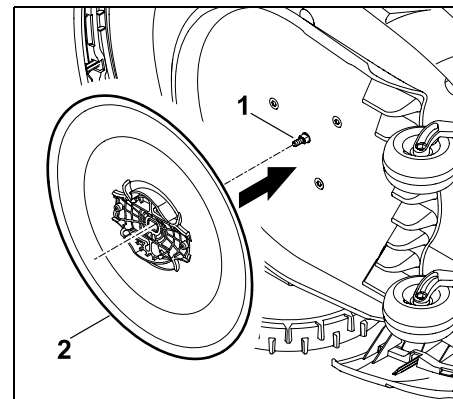


Вставить съемник (I) в ведомый диск, как показано на рисунке, и повернуть его до упора против часовой стрелки.



Удерживать устройство одной рукой. Снять ведомый диск (1), потянув за съемник (I).

Монтаж ведомого диска:



Тщательно очистить ножевой вал (1) и крепежный элемент на ведомом диске (2). До упора надеть ведомый диск на ножевой вал.

- Установить нож косилки. (⇒ 16.4)

16.7 Поиск обрыва провода

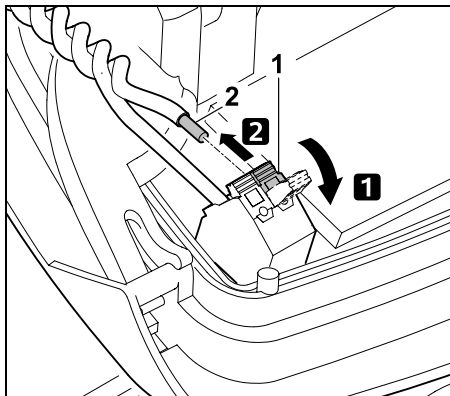
i При обрыве провода на базовой станции часто мигает красный светодиод. (⇒ 13.1) На дисплее робота-газонокосилки появляется соответствующее сообщение.

Если обрыв провода невозможно найти в соответствии с описанием, следует обратиться к дилеру.

Поиск обрыва провода может выполняться как при вынужденном, так и вставленном пульте управления. Для точного поиска пульт управления должен быть вставлен в косилку.

- Прежде чем начать поиск обрыва провода, нужно **1 раз** нажать кнопку на базовой станции (светодиод по-прежнему часто мигает).

- Снять крышку базовой станции и откинуть панель. (⇒ 9.2)



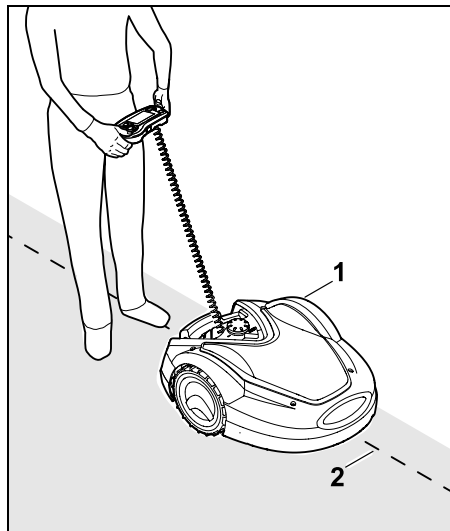
- 1 Открыть левый зажимной рычаг (1).
- 2 Конец провода (2) вынуть из блока клемм, после чего снова закрыть зажимной рычаг.

- Закрыть панель и установить крышку базовой станции. (⇒ 9.2)

В дальнейшем поиск обрыва провода описан по часовой стрелке, то есть обход ограничительного провода начинается от базовой станции и продолжается по часовой стрелке. При необходимости поиск может быть осуществлен также против часовой стрелки, однако в таком случае следует отсоединять правый конец ограничительного провода.

- При необходимости извлечь пульт управления. (⇒ 15.2)
- В меню «Сервис» выбрать пункт «Искать обрыв провода» и подтвердить кнопкой ОК. (⇒ 11.17)

Поиск с вынутым пультом управления:



Следовать за роботом-газонокосилкой (1), идя от базовой станции по кромке скашиваемого участка **по часовой стрелке**. Для этого управлять устройством посредством пульта управления и следить за тем, чтобы ограничительный провод (2) проходил под датчиками провода. Защищенные датчики провода установлены слева и справа в передней части робота-газонокосилки. На дисплее при поиске обрыва провода показывается **интенсивность сигнала**, датчики провода оптимально размещены над ограничительным проводом, если значение самое высокое.

Если датчики провода правильно принимают сигнал провода, на дисплее отображается символ **Сигн. провода ОК**.



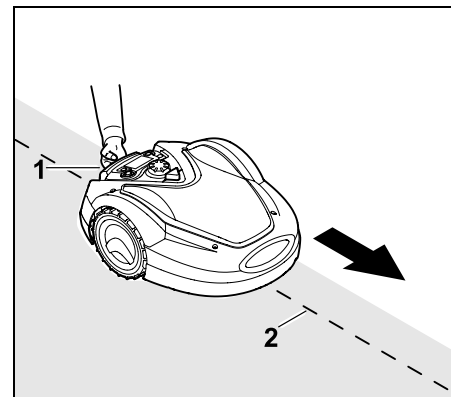
В зоне обрыва провода интенсивность сигнала снижается, а на дисплее отображается символ



Проверить сигн.провода.

- В месте обрыва следует соединить концы с помощью соединителя провода (⇒ 12.16), при необходимости проложить ограничительный провод заново в месте обрыва.
- Снова подсоединить левый конец провода. (⇒ 9.11)
- Если устранение обрыва провода выполнено правильно, то теперь светится красный светодиод. (⇒ 13.1)

Точный поиск с установленным пультом управления:

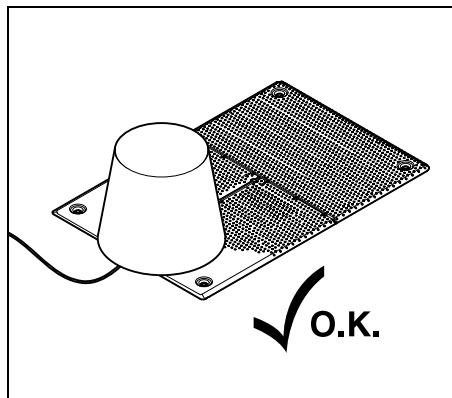


Приподнять робота-газонокосилку за ручку (1) и разгрузить приводные колеса. Идти с устройством, передвигаемым на передних колесах, вдоль ограничительного провода (2). Дальнейшая последовательность выполнения соответствует поиску с вынутым пультом управления.

16.8 Хранение и простой в зимний период

Перед **простоем** робота-газонокосилки (например, в зимний период или на время) следует выполнить следующее:

- Зарядить аккумулятор (⇒ 15.8)
- Выключить автоматический режим (⇒ 11.5)
- Активировать самый высокий уровень защиты (⇒ 11.16)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Активировать режим питания ECO (⇒ 11.11)
- Активировать блокировку устройства (⇒ 5.2)
- Отсоединить блок питания от электросети
- Тщательно очистить все наружные части робота-газонокосилки и базовой станции



Накрыть базовую станцию подходящим ведром, зафиксировать ведро.

- Робота-газонокосилку следует хранить в стоячем положении на колесах в сухом, закрытом и непыльном помещении. Устройство должно храниться в недоступном для детей месте.
- Робота-газонокосилку следует хранить в безопасном для эксплуатации состоянии
- Все винты должны быть затянуты, а неразборчивые предупреждения и указания об имеющихся опасностях заменены, также следует проверить всю машину на наличие износа и повреждений. Заменить изношенные или поврежденные детали.
- Имеющиеся неисправности устройства следует устранять перед его постановкой на хранение.



Запрещено класть или хранить предметы на роботе-газонокосилке.

Температура в помещении для хранения не должна быть ниже 5 °C.

Повторный запуск робота-газонокосилки после длительного простоя:



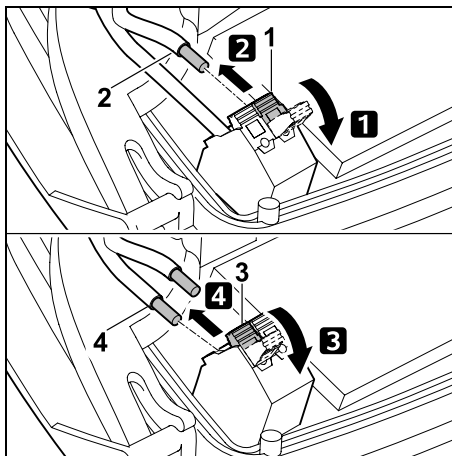
После длительного простоя может потребоваться корректировка даты и времени. При запуске отображаются соответствующие окна выбора. Если окна выбора автоматически не появляются, проверить и при необходимости исправить дату и время в меню «Настройки». (⇒ 11.11)

- Подготовить скашиваемый участок: убрать все посторонние предметы с участка и при наличии очень высокой травы слегка подстричь газон обычной газонокосилкой.
- Освободить базовую станцию и подключить блок питания к сети.
- Зарядить аккумулятор (⇒ 15.8)
- Проверить и при необходимости изменить план кошения. (⇒ 11.6)
- Включить автоматический режим (⇒ 11.5)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
При необходимости активировать режим питания GPRS (⇒ 11.11) и включить защиту GPS. (⇒ 5.10)

16.9 Демонтаж базовой станции

Перед **длительным хранением** робота-газонокосилки (например, в зимний период) базовую станцию можно снимать.

- Подготовка робота-газонокосилки к длительному хранению (⇒ 16.8)
- Отсоединить блок питания от электросети
- Снять крышку базовой станции и откинуть панель (⇒ 9.2).



1 Открыть левый зажимной рычаг (1).
2 Левый конец провода (2) вывести из блока клемм.

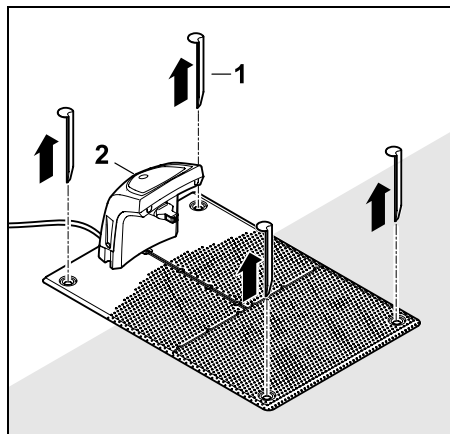
Снова закрыть зажимной рычаг (1).

3 Открыть правый зажимной рычаг (3).

4 Правый конец провода (4) вывести из блока клемм.

Снова закрыть зажимной рычаг (3).

- Заккрыть панель (⇒ 9.2)
- Вывести правый и левый концы ограничительного провода по отдельности из базовой станции.
- Установить крышку базовой станции (⇒ 9.2)



Колышки (1) вынуть, базовую станцию (2) с подключенным блоком питания удалить с поверхности газона, тщательно очистить (влажной тканью) и поместить на хранение.

- Робота-газонокосилку вместе с базовой станцией и блоком питания следует хранить в обычном положении в сухом закрытом и непыльном помещении. Установить робота-газонокосилку на базовую станцию. Устройство должно храниться в недоступном для детей месте.
- Защитить свободные концы ограничительного провода от воздействий окружающей среды, например, наклеив подходящую изолирующую ленту.
- Перед повторным монтажом базовой станции действовать так же, как и при первой установке – особое внимание уделить правильному подключению левого и правого концов ограничительного провода. (⇒ 9.9)

17. Стандартные запчасти

Нож косилки:
 6309 702 0102

Аккумулятор AAI 131:
 для RMI 632, RMI 632 C
 6309 400 6504

Аккумулятор AAI 201:
 для RMI 632 P, RMI 632 PC
 6309 400 6516

18. Принадлежности

- Комплект **STIHL S** подходит для участков площадью до 500 м²
- Комплект **STIHL L** подходит для участков площадью от 2000 м² до 4000 м²
- Фиксаторы **STIHL AFN 075**
- Ограничительный провод **STIHL ARB 501:**
 Длина: 500 м
 Диаметр: 3,4 мм
- Соединитель провода **STIHL ADV 010**
- Модуль для малых площадей **STIHL AKM 100**

Для устройства доступны дополнительные принадлежности. Подробная информация предлагается в специализированном сервисном центре STIHL, на официальном сайте (www.stihl.com) и в каталоге STIHL.



Из соображений безопасности для работы с устройством разрешается использовать только принадлежности, допущенные компанией STIHL.

19. Сведение к минимуму износа и предотвращение повреждений

Важные указания по техническому обслуживанию и уходу для следующих групп изделий

Робот-газонокосилка, работающий от аккумулятора (STIHL RMI)

Компания STIHL не несет никакой ответственности за получение травм и нанесение материального ущерба, которые произошли вследствие несоблюдения инструкции по эксплуатации, в особенности в отношении безопасности, управления и технического обслуживания, или в результате использования не допущенных навесных узлов или неоригинальных запчастей.

Для предотвращения возникновения повреждений или чрезмерного износа деталей Вашего устройства STIHL обязательно соблюдайте следующие важные указания:

1. Быстроизнашивающиеся компоненты

Некоторые детали устройства STIHL даже при использовании их по назначению подвергаются нормальному износу и их необходимо своевременно заменять в зависимости от вида и продолжительности эксплуатации.

К ним относятся:

- нож косилки
- аккумулятор

2. Соблюдение предписаний данной инструкции по эксплуатации

Использование, техническое обслуживание и хранение устройства STIHL должны осуществляться точно так, как описано в данной инструкции по эксплуатации. Пользователь сам несет ответственность за все повреждения и ущерб, вызванные несоблюдением предписаний по технике безопасности, указаний по управлению устройством и техническому обслуживанию.

Это, в первую очередь, распространяется на:

- неправильное обращение с аккумулятором (зарядка, хранение);
- неправильное подключение к электрической сети (напряжение);
- технические изменения изделия, несогласованные с компанией STIHL;
- применение инструментов или принадлежностей, которые не допущены, не пригодны для устройства или являются низкокачественными;
- использование изделия не в соответствии с назначением;
- применение изделия во время спортивных мероприятий или соревнований;
- косвенные убытки, возникшие в результате использования изделия с неисправными деталями.

3. Работы по техническому обслуживанию

Все работы, приведенные в разделе «Техническое обслуживание», должны выполняться регулярно.

Если эти работы пользователь не может производить самостоятельно, то необходимо обратиться к дилеру.

Компания STIHL рекомендует выполнять работы по техническому обслуживанию и ремонту только у дилера STIHL.

Дилеры STIHL регулярно предоставляют программы обучения и техническую информацию.

В случае ущерба из-за повреждений вследствие невыполненных работ по техническому обслуживанию ответственность несет пользователь.

К таким повреждениям относятся:

- повреждения устройства вследствие некачественной или неправильной очистки,
- коррозионные повреждения и другие последствия неправильного хранения,
- повреждения устройства в результате применения некачественных запчастей,
- повреждения вследствие несвоевременности или недостаточности технического обслуживания, или работ по техническому обслуживанию и ремонту, которые производились неуполномоченными специалистами не в специализированных мастерских.

20. Охрана окружающей среды

Упаковка, устройство и принадлежности изготовлены из материалов, пригодных для вторичного использования.

Раздельная утилизация остатков материалов, удовлетворяющая экологическим требованиям, способствует возможности многократного применения материалов. По этой причине после истечения предписанного срока службы устройство следует отправлять на пункт утилизации. При утилизации следует соблюдать данные в главе «Утилизация». (⇒ 6.11)



Такие отходы, как аккумуляторы, следует утилизировать надлежащим образом. Соблюдать местные предписания.

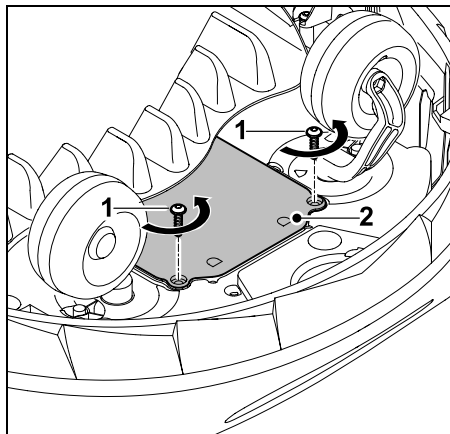


Li-Ion

Не выбрасывайте литий-ионные аккумуляторы с бытовым мусором, а сдавайте их либо в специализированный центр, либо на пункт сбора вредных веществ коммунального хозяйства.

20.1 Демонтаж аккумулятора

- Активировать блокировку устройства. (⇒ 5.2)
- Установить минимальную высоту скашивания. (⇒ 9.6)
- Поставить робота-газонокосилку колесами вверх.



Выкрутить винты (1) и снять крышку (2).

- Извлечь аккумулятор из отсека для аккумулятора (⇒ 9.5), снова установить крышку и закрутить винты.



Опасность получения травм!

Не допускать повреждения аккумулятора.

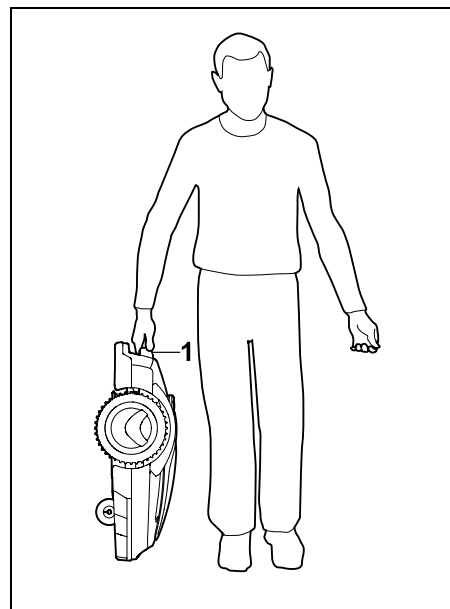
21. Транспортировка



Опасность получения травм!

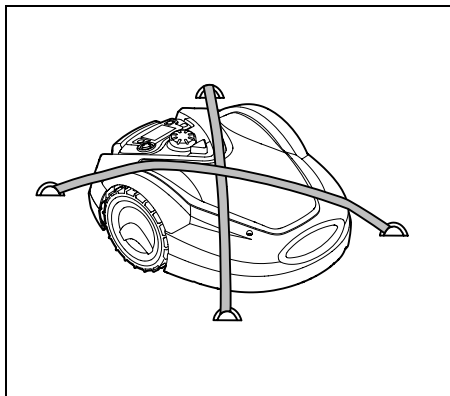
Перед транспортировкой устройства необходимо внимательно прочитать главу «Техника безопасности» (⇒ 6.), в особенности раздел «Транспортировка устройства» (⇒ 6.5), точно выполнять все приведенные там предписания по технике безопасности – всегда активировать блокировку устройства. (⇒ 5.2)

21.1 Подъем или переноска устройства



Газонокосилку следует поднимать и нести за ручку (1). Пользователь всегда должен находиться на достаточном расстоянии от ножа косилки, особенно следить за положением ног и ступней ног.

21.2 Крепление устройства



Закрепить газонокосилку на погрузочной платформе. Для этого зафиксировать устройство с помощью подходящих средств крепления (ремней, тросов), как показано на рисунке.

Во избежание соскальзывания следует закреплять также транспортируемые узлы устройства (например, базовую станцию, небольшие узлы).

22. Декларация изготовителя о соответствии директивам ЕУ

22.1 Газонокосилка, работающая от аккумулятора в автоматическом режиме (RMI) с базовой станцией (ADO)

STIHL Tirol GmbH
Hans Peter Stihl-Straße 5
6336 Langkampfen (Лангампфен)
Австрия

заявляет под собственную ответственность, что

Конструктивное исполнение: газонокосилка аккумуляторная автоматическая

Производитель: STIHL

Тип: RMI 632.0
RMI 632.0 P
RMI 632.0 C
RMI 632.0 PC

Серийный номер: 6309

Конструктивное исполнение: Базовая станция

Производитель: STIHL

Тип: ADO 601
Версия прошивки V1.02 - 1.07

Серийный номер: 6309

соответствует положениям директивы 2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC, 2014/53/EU и была разработана и изготовлена в соответствии с версиями следующих стандартов, действующих на дату изготовления: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3

ETSI EN 301 489-1 V 2.2.0 (2017-03)

ETSI EN 301 489-3 V 2.2.1 (2017-03)

ETSI EN 303 447 V 1.1.1 (2017-09)

Дополнительно для RMI 632.0 C, RMI 632.0 PC:

ETSI EN 300 440-2 V 2.1.1 (2017-03)

ETSI EN 301 489-52 V 1.1.0 (2016-11)

ETSI EN 301 511 V 9.0.2 (2017-04)

Уполномоченный орган TÜV Rheinland LGA Products GmbH, № 0197, подтвердил соответствие согласно приложению III модуль В директивы 2014/53/EU и выдал следующий сертификат ЕС об утверждении типа изделия: RT 60122184 0001

Хранение технической документации: STIHL Tirol GmbH
Разрешение о допуске изделия к эксплуатации

Год выпуска и номер машины (сер. №) указаны на устройстве.

Лангампфен, 02.01.2019

STIHL Tirol GmbH

И.о.

Sven Zimmermann

Руководитель конструкторского отдела

22.2 Знаки соответствия



Сведения о сертификатах ЕАС и декларациях соответствия, подтверждающих выполнение технических правил и требований Таможенного союза, представлены на сайтах www.stihl.ru/eac или могут быть затребованы по телефону в соответствующем местном представительстве STIHL.



Технические правила и требования для Украины выполнены.

22.3 Установленный срок службы

Полный установленный срок службы – до 30 лет.

Для выработки установленного срока службы необходимы своевременное техническое обслуживание и уход согласно руководству по эксплуатации.

22.4 Штаб-квартира STIHL

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstrasse 115
71336 Waiblingen

Германия

22.5 Дочерние компании STIHL

В Российской Федерации:

ООО «АНДРЕАС ШТИЛЬ МАРКЕТИНГ»
ул. Тамбовская, дом 12, лит В, офис 52
192007 Санкт-Петербург, Россия
Горячая линия: +7 800 4444 180
Эл. почта: info@stihl.ru

УКРАИНА

ТОВ «Андреас Штіль»
вул. Антонова 10, с. Чайки
08135 Київська обл., Україна
Телефон: +38 044 393-35-30
Факс: +380 044 393-35-70
Эл. почта: info@stihl.ua
www.stihl.ua
Гаряча лінія: +38 0800 501 930

22.6 Представительства STIHL

В Белоруссии:

Представительство
ANDREAS STIHL AG & Co. KG
ул. К. Цеткин, 51-11а
220004 Минск, Беларусь
Горячая линия: +375 17 200 23 76

В Казахстане:

Представительство
ANDREAS STIHL AG & Co. KG
ул. Шагабутдинова, 125А, оф. 2
050026 Алматы, Казахстан
Горячая линия: +7 727 225 55 17

22.7 Импортёры STIHL

В Российской Федерации:

ООО «ШТИЛЬ ЗЮДВЕСТ»
тер. отдел. №2 АФ «Солнечная», д. 7/2
350000 Краснодар, Россия

ООО «ЭТАЛОН»
лин. 5-я В.О., дом 32, лит. Б
199004 Санкт-Петербург

ООО «ПРОГРЕСС»
ул. Маленковская, д. 32, стр. 2
107113 Москва, Россия

ООО «АРНАУ»
ул. Космонавта Леонова, д. 64 А, п. В
236023 Калининград, Россия

ООО «ИНКОР»
ул. Павла Корчагина, д. 1Б
610030 Киров, Россия

ООО «УРАЛТЕХНО»
ул. Карьерная, дом 2, оф. 202
620030 Екатеринбург, Россия

ООО «ТЕХНОТОРГ»
ул. Парашютная, д. 15
660121 Красноярск, Россия

ООО «ЛЕСОТЕХНИКА»
ул. Чапаева, дом 1, оф. 39
664540 с. Хомутово, Россия

УКРАИНА

ТОВ «Андреас Штіль»
вул. Антонова 10, с. Чайки
08135 Київська обл., Україна

В Белоруссии:

ООО «ПИЛАКОС»
ул. Тимирязева 121/4 офис 6
220020 Минск, Беларусь

УП «Беллесэкспорт»
ул. Скрыганова 6, 403
220073 Минск, Беларусь

В Казахстане:

ИП «ВОРОНИНА Д.И.»
пр. Райымбека 312
050005 Алматы, Казахстан

КИРГИЗИЯ

ОсОО «Муза»
ул. Киевская 107
720001 Бишкек, Киргизия

АРМЕНИЯ

ООО «ЮНИТУЛЗ»
ул. Г. Парпеци 22
0002 Ереван, Армения

23. Технические данные

RMi 632.0, RMi 632.0 P, RMi 632.0 C, RMi 632.0 PC:

Серийный номер	6309
Режущая система	Мульчирующий косилочный механизм
Режущий механизм	Ножевая траверса
Ширина реза	28 см
Скорость вращения режущего механизма	3150 об/мин
Тип аккумулятора	литий-ионный
Напряжение аккумулятора	
U _{пост. тока}	29 В
Высота скашивания	20 - 60 мм
Класс защиты	III
Вид защиты	IPX4
В соответствии с директивой 2006/42/ЕС и стандартом EN 50636-2-107:	
Измеренный уровень шума L _{WA}	59 дБ(А)
Погрешность K _{WA}	3 дБ(А)
L _{WA} + K _{WA}	62 дБ(А)
Уровень звука L _{PA}	48 дБ(А)
Погрешность K _{PA}	3 дБ(А)
Длина	73 см
Ширина	54 см
Высота	27 см
RMi 632.0, RMi 632.0 C, RMi 632.0 P:	
Вес	13 кг
RMi 632.0 PC:	
Вес	14 кг

RMi 632.0, RMi 632.0 C:

Макс. площадь скашиваемого участка	3000 м ²
Мощность	120 Вт
Блок питания	HLG-120H
	2,9 А
Обозначение аккумулятора	AAI 131
Энергия аккумулятора	130 Вт·ч
Емкость аккумулятора	4,5 А·ч
Вес аккумулятора	1,10 кг

RMi 632.0 P, RMi 632.0 PC:

Макс. площадь скашиваемого участка	4000 м ²
Мощность	185 Вт
Блок питания	HLG-185H
	4,4 А
Обозначение аккумулятора	AAI 201
Энергия аккумулятора	194 Вт·ч
Емкость аккумулятора	6,8 А·ч
Вес аккумулятора	1,40 кг

Мобильная связь:

Поддерживаемые частотные полосы	E-GSM-900 DCS-1800
------------------------------------	-----------------------

Максимальная излучаемая мощность передачи

E-GSM-900:	880 - 915 МГц: 33,0 дБм
------------	----------------------------

Максимальная излучаемая мощность передачи

DCS-1800:	1710 - 1785 МГц: 30,0 дБм
-----------	---------------------------------

Базовая станция ADO 601:

Напряжение	
U _{пост. тока}	42 В
Класс защиты	III
Вид защиты	IPX1
Вес	3 кг

Ограничительный провод и поисковая петля

Диапазон частот:	1,0 - 90 кГц
Максимальная напряженность поля	< 72 мкА/м

Блок питания:

Напряжение	100 - 240 В
U _{перем. тока}	
Частота	50/60 Гц
Напряжение	
U _{пост. тока}	42 В
Класс защиты	I
Вид защиты	IP67

Транспортировка аккумуляторов STIHL:

Аккумуляторы STIHL удовлетворяют условиям, приведенным в руководстве ST/SG/AC.10/11/вып. 5 часть III, подраздел 38.3.

Пользователь может перевозить аккумуляторы STIHL автомобильным транспортом к месту эксплуатации устройства без каких-либо ограничений.

При транспортировке по воздуху или морским путем необходимо соблюдать предписания, действующие в соответствующей стране.

Дополнительные указания по транспортировке см.
<http://www.stihl.com/safety-data-sheets>

REACH:

REACH – это технический регламент ЕС, регулирующий производство и оборот химических веществ, включая их обязательную регистрацию. Информацию об исполнении предписания REACH (EG) № 1907/2006 см. на сайте www.stihl.com/reach

24. Сообщения

Сообщения информируют об актуальных ошибках, неисправностях и рекомендациях. Они появляются в диалоговом окне, после нажатия кнопки ОК их можно просмотреть в меню «Сообщения». (⇒ 11.9)

Рекомендации и актуальные сообщения появляются также на индикаторе статуса. (⇒ 11.2)

В подробностях сообщения можно вызвать код сообщения, время возникновения, приоритет и частоту возникновения.

- **Рекомендации** имеют приоритет «Низк.» или «Инфо», они выводятся на индикатор статуса попеременно с текстом «iMow готов к работе». Робот-газонокосилка может работать дальше, автоматический режим работы продолжается.

- **Неисправности** имеют приоритет «Сред.» и требуют действия пользователя. Робот-газонокосилка может снова работать только после устранения неисправности.

- При **ошибках** с приоритетом «Высок.» на дисплее появляется текст «Связаться со специализир. центром». Робот-газонокосилка может работать только после устранения ошибки в специализированном центре STIHL.

 Если сообщение остается активным, несмотря на предложенную помощь по устранению, то следует обратиться в специализированный центр STIHL.

Ошибки, которые могут быть устранены только в специализированном центре STIHL, в дальнейшем не перечисляются. Если подобные ошибки возникают, то специализированному центру требуется сообщить 4-значный код ошибки и текст для данной ошибки.

 **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Сообщения, которые нарушают обычный режим работы, отправляются также в приложение. (⇒ 10.)

После отправки сообщения робот-газонокосилка переходит в режим ожидания и отключается от мобильной сети для экономии электроэнергии аккумулятора.

Сообщение:

0001 – Данные обновлены
Для разблокировки нажать ОК

Возможная причина:

- Выполнялось обновление программного обеспечения устройства
- Падение напряжения
- Ошибка программного или технического обеспечения

Устранение:

- После нажатия кнопки ОК робот-газонокосилка работает с предварительно установленными настройками – настройки (дата, текущее время, план кошения) проверить и откорректировать

Сообщение:

0100 – Аккумулятор разрядился
Зарядить аккумулятор

Возможная причина:

- Слишком низкое напряжение аккумулятора

Устранение:

- Для зарядки аккумулятора робота-газонокосилку поставить на базовую станцию (⇒ 15.8)

Сообщение:

0180 – Температура низкая
Ниже допустим. диапазона температур

Возможная причина:

- Температура робота-газонокосилки слишком низкая

Устранение:

- Поставить робота-газонокосилку в теплое место

Сообщение:

0181 – Температура высокая
Выше допустим. диапазона температур

Возможная причина:

- Температура газонокосилки слишком высокая

Устранение:

- Дать остыть роботу-газонокосилке
-

Сообщение:

0183 – Температура высокая
См. сообщение 0181

Сообщение:

0185 – Температура высокая
См. сообщение 0181

Сообщение:

0186 – Температура низкая
См. сообщение 0180

Сообщение:

0187 – Температура высокая
См. сообщение 0181

Сообщение:

0302 – Неиспр. прив. двиг.
Выше допустим. диапазона температур

Возможная причина:

- Температура в левом приводном двигателе слишком высокая

Устранение:

- Дать остыть роботу-газонокосилке
-

Сообщение:

0305 – Неиспр. прив. двиг.
Левое колесо застряло

Возможная причина:

- Перегрузка на левом приводном колесе

Устранение:

- Почистить робота-газонокосилку (⇒ 16.2)
 - Устранить неровности, ямки на скашиваемом участке
-

Сообщение:

0402 – Неиспр. прив. двиг.
Выше допустим. диапазона температур

Возможная причина:

- Температура в правом приводном двигателе слишком высокая

Устранение:

- Дать остыть роботу-газонокосилке
-

Сообщение:

0405 – Неиспр. прив. двиг.
Правое колесо застряло

Возможная причина:

- Перегрузка на правом приводном колесе

Устранение:

- Очистить робота-газонокосилку (⇒ 16.2)
 - Устранить неровности, ямки на скашиваемом участке
-

Сообщение:

0502 – Неиспр.двиг.кос.
Выше допустим. диапазона температур

Возможная причина:

- Температура двигателя косилки слишком высокая

Устранение:

- Дать двигателю остыть
-

Сообщение:

0505 – Неисправен двигатель косилки
Нож косилки заклинило

Возможная причина:

- Загрязнения между ведомым диском и корпусом косилочного механизма
- Не включается двигатель косилки
- Перегрузка двигателя косилки

Устранение:

- Очистить нож и косилочный механизм (⇒ 16.2)
Очистить ведомый диск (⇒ 16.6)
 - Установить большую скашивания кошения (⇒ 9.6)
 - Устранить неровности (ямки, углубления) на скашиваемом участке
-

Сообщение:

0701 – Температура аккумулял.
Выйти из допуст.диап. темп-р

Возможная причина:

- Температура в аккумуляторе слишком низкая или слишком высокая

Устранение:

- Поставить робота-газонокосилку в теплое место или дать остыть – соблюдать допустимый диапазон температур аккумулятора (⇒ 6.4)

Сообщение:

0703 – Аккумулятор разрядился
См. сообщение 0100

Сообщение:

0704 – Аккумулятор разрядился
См. сообщение 0100

Сообщение:

1000 – Опрокинут.
Превышен допустимый наклон

Возможная причина:

- Датчик наклона определил опрокидывание

Устранение:

- Поставить робота-газонокосилку на колеса, проверить отсутствие повреждения и подтвердить сообщение кнопкой ОК
-

Сообщение:

1010 – iMow поднят
Для разблокировки нажать ОК

Возможная причина:

- Робот-газонокосилка был поднят на кожух

Устранение:

- Проверить подвижность кожуха и подтвердить сообщение кнопкой ОК
-

Сообщение:

1030 – Неисправен кожух
Проверить кожух
Затем нажать ОК

Возможная причина:

- Кожух не опознан

Устранение:

- Проверить кожух (подвижность, фиксированное положение) и подтвердить сообщение кнопкой ОК
-

Сообщение:

1100 – Пульт управления
Пульт управления извлечен при движении

Возможная причина:

- Пульт управления был извлечен во время автоматического режима работы

Устранение:

- Подтвердить сообщение кнопкой ОК
– после установки пульта управления автоматический режим работы опять продолжится
-

Сообщение:

1120 – Кожух заблокирован
Проверить кожух
Затем нажать ОК

Возможная причина:

- Распознано непрерывное столкновение

Устранение:

- Освободить робота-газонокосилку, при необходимости убрать препятствие или изменить прохождение ограничительного провода – затем подтвердить сообщение кнопкой ОК
 - Проверить подвижность кожуха и подтвердить сообщение кнопкой ОК
-

Сообщение:

1125 – Устранить препятствие
Пров. укладку пров.

Возможная причина:

- Ограничительный провод уложен неточно

Устранение:

- Проверить укладку ограничительного провода, контролировать расстояния шаблоном для измерения iMow (⇒ 12.5)
-

Сообщение:

1130 – Заклинило
Освободить iMow
Затем нажать ОК

Возможная причина:

- Робот-газонокосилка застрял
- Приводные колеса проворачиваются

Устранение:

- Освободить робота-газонокосилку, устранить неровности на скашиваемом участке или изменить прохождение ограничительного провода – затем подтвердить сообщение кнопкой ОК
 - Очистить приводные колеса, не допускать работу при дожде – затем подтвердить сообщение кнопкой ОК (⇒ 11.12)
-

Сообщение:

1131 – Заклинило
На ровных поверхностях:
Выключить ASM

Возможная причина:

- ASM активировано и на ровной поверхности

Устранение:

- Выключить ASM на ровных поверхностях (⇒ 11.14)
-

Сообщение:

1135 – За пределами
Поставить iMow на скаш. участок

Возможная причина:

- Робот-газонокосилка находится за пределами скашиваемого участка

Устранение:

- Перенести робот-газонокосилку на скашиваемый участок
-

Сообщение:

1140 – Сл. крутой
Пров. укладку пров.

Возможная причина:

- Датчик наклона определил угол наклона более 22°

Устранение:

- Изменить прохождение ограничительного провода, оградить участок газона с углом наклона более 22°
-

Сообщение:

1160 – Задейств-на ручка
Для разблокировки нажать ОК

Возможная причина:

- Робот-газонокосилка был поднят за ручку для переноса

Устранение:

- Подтвердить сообщение кнопкой ОК
-

Сообщение:

1170 – Нет сигнала
Включить базовую станцию

Возможная причина:

- Базовая станция выключена
- Сигнал провода во время работы больше не принимается
- Робот-газонокосилка находится вне скашиваемого участка
- Заменены базовая станция или электронные компоненты

Устранение:

- Выключить базовую станцию и активировать команду на запуск кошения
 - Проверить электропитание базовой станции
 - Проверить светодиод на базовой станции – красный светодиод должен непрерывно светиться во время работы (⇒ 13.1)
 - Робота-газонокосилку перенести на скашиваемый участок
 - Согласовать робота-газонокосилку с базовой станцией (⇒ 11.16)
-

Сообщение:

1180 – Отправ. iMow на базу
Автоматическая отправка на базу невозможна

Возможная причина:

- Базовая станция не найдена
- Начало или конец прохода был(о) установлен(о) неверно

Устранение:

- Проверить светодиод на базовой станции, при необходимости включить базовую станцию (⇒ 13.1)
 - Проверить установку устройства на базовую станцию (⇒ 15.7)
 - Проверить воронкообразный въезд и выезд прохода (⇒ 12.11)
-

Сообщение:

1190 – Ошибка баз. стан.
Базовая станция занята

Возможная причина:

- Базовая станция занята вторым роботом-газонокосилкой

Устранение:

- Установить робота-газонокосилку на станцию, когда она освободится
-

Сообщение:

1200 – Неиспр.двиг.кос.
См. сообщение 0505

Сообщение:

1210 – Неиспр. прив. двиг.
Колесо застряло

Возможная причина:

- Перегрузка на приводном колесе

Устранение:

- Очистить робота-газонокосилку (⇒ 16.2)

- Устранить неровности, ямки на скашиваемом участке

Сообщение:

1220 – Распознан дождь
Кошение прервано

Возможная причина:

- Кошение было прервано из-за дождя или не начато

Устранение:

- Действий не требуется, при необходимости отрегулировать датчик дождя (⇒ 11.12)

Сообщение:

1230 – Неправ.устан.на базе
Отправ. iMow на базу

Возможная причина:

- Базовая станция не найдена, автоматическая отправка на базу невозможна

Устранение:

- Проверить установку устройства на базу, при необходимости вручную установить робота-газонокосилку на базу (⇒ 15.7)
- Проверить ограничительный провод, при этом следить за правильным прохождением провода в зоне базовой станции (⇒ 9.10)

Сообщение:

2000 – Проблема с сигналом
Отправ. iMow на базу

Возможная причина:

- Сбой сигнала провода, необходима точная настройка

Устранение:

- Поставить робота-газонокосилку на базовую станцию – затем нажать OK

Сообщение:

2010 – Заменить нож косилки
Истек срок службы

Возможная причина:

- Нож косилки находится в эксплуатации более 200 часов, требуется замена

Устранение:

- Заменить нож косилки, затем подтвердить замену ножа в меню «Сервис» (⇒ 16.4)

Сообщение:

2020 – Рекомендация
Ежегодный сервис у дилера в серв. центре

Возможная причина:

- Рекомендовано сервисное обслуживание устройства

Устранение:

- Обратиться в специализированный центр STIHL для проведения ежегодного сервисного обслуживания

Сообщение:

2030 – Аккумулятор
Истек срок службы

Возможная причина:

- Требуется замена аккумулятора

Устранение:

- Заменить аккумулятор в специализированном центре STIHL

Сообщение:

2031 – Сбой зарядки
Проверить заряд. контакты

Возможная причина:

- Невозможно начать процесс зарядки

Устранение:

- Проверить зарядные контакты на базовой станции и роботе-газонокосилке, при необходимости очистить их, после чего подтвердить сообщение кнопкой OK

Сообщение:

2032 – Температура аккумулял.
Выйти из допуст.диап. темп-р

Возможная причина:

- Температура в аккумуляторе во время зарядки слишком низкая или слишком высокая

Устранение:

- Поставить робота-газонокосилку в теплое место или дать остыть – соблюдать допустимый диапазон температур аккумулятора

Сообщение:

2040 – Температура аккумулял.
Выйти из допуст.диап. темп-р

Возможная причина:

- Температура в аккумуляторе при запуске кошения слишком низкая или слишком высокая

Устранение:

- Поставить робота-газонокосилку в теплое место или дать остыть – соблюдать допустимый диапазон температур аккумулятора (⇒ 6.4)

Сообщение:

2050 – Коррект. план кош.
Увел. актив. время

Возможная причина:

- Периоды активного времени были сокращены/удалены или длительность кошения была увеличена – сохраненные периоды активного времени недостаточны для необходимых процессов кошения

Устранение:

- Увеличить периоды активного времени (⇒ 11.7) или уменьшить длительность кошения (⇒ 11.8)

Сообщение:

2060 – Кошение завершено
Для разблокировки нажать ОК

Возможная причина:

- Кошение на дополнительном участке успешно завершено

Устранение:

- Перенести робота-газонокосилку на скашиваемый участок и установить на базовую станцию для зарядки аккумулятора (⇒ 15.7)

Сообщение:

2070 – Сигнал GPS
Нет приема на краю

Возможная причина:

- Вся кромка скашиваемого участка находится вне зоны приема

Устранение:

- Повторить объезд по краю (⇒ 11.14)
- Обратиться в специализированный центр STiHL для проведения полной диагностики

Сообщение:

2071 – Сигнал GPS
Нет приема в исход. точке 1

Возможная причина:

- Исходная точка 1 находится вне зоны приема

Устранение:

- Изменить положение исходной точки 1 (⇒ 11.15)

Сообщение:

2072 – Сигнал GPS
Нет приема в исход. точке 2

Возможная причина:

- Исходная точка 2 находится вне зоны приема

Устранение:

- Изменить положение исходной точки 2 (⇒ 11.15)

Сообщение:

2073 – Сигнал GPS
Нет приема в исход. точке 3

Возможная причина:

- Исходная точка 3 находится вне зоны приема

Устранение:

- Изменить положение исходной точки 3 (⇒ 11.15)

Сообщение:

2074 – Сигнал GPS
Нет приема в исход. точке 4

Возможная причина:

- Исходная точка 4 находится вне зоны приема

Устранение:

- Изменить положение исходной точки 4 (⇒ 11.15)

Сообщение:

2075 – Сигнал GPS
Нет приема в желаемой зоне

Возможная причина:

- Желаемая зона находится вне зоны приема

Устранение:

- Заново определить желаемую зону (⇒ 10.)

Сообщение:

2076 – Сигнал GPS
Желаемая зона не найдена

Возможная причина:

- При объезде по краю не удалось найти желаемую зону

Устранение:

- Заново определить желаемую зону. Следить за тем, чтобы желаемая зона и ограничительный провод не пересекались друг с другом (⇒ 10.)

Сообщение:

2077 – Желаемая зона

Желаемая зона вне домашней области

Возможная причина:

- Желаемая зона находится за пределами сохраненной домашней области

Устранение:

- Заново определить желаемую зону (⇒ 10.)
-

Сообщение:

2080 – Сеть

Нет GPRS-приема

Возможная причина:

- Нет GPRS-соединения, так как скашиваемая площадь находится вне зоны приема

Устранение:

- Обратиться в специализированный центр STIHL для проведения полной диагностики
-

Сообщение:

2090 – Радиомодуль

Связаться со специализир. центром

Возможная причина:

- Нарушена связь с радиомодулем

Устранение:

- Дополнительные действия не требуются, программно-аппаратное обеспечение автоматически обновляется при необходимости
- Если проблема сохраняется длительное время, связаться со специализированным центром STIHL

Сообщение:

2095 – Радиомодуль

Связаться со специализир. центром

Возможная причина:

- Нарушена связь с GPS-антенной

Устранение:

- Дополнительные действия не требуются, программно-аппаратное обеспечение автоматически обновляется при необходимости
 - Если проблема сохраняется длительное время, связаться со специализированным центром STIHL
-

Сообщение:

2100 – Защита GPS

Дом. область покинута

Устройство заблокировано

Возможная причина:

- Робот-газонокосилка покинул домашнюю область

Устранение:

- Вернуть робота-газонокосилку в домашнюю область и ввести PIN-код (⇒ 5.10)
-

Сообщение:

2110 – Защита GPS

Новое местоположение

Требуется переустановка

Возможная причина:

- Робот-газонокосилка был запущен на другом скашиваемом участке. Сигнал провода второй базовой станции уже сохранен.

Устранение:

- Выполнить переустановку (⇒ 11.14)

Сообщение:

2120 – Блокировка от детей

Блокировка от детей активна

Возможная причина:

- Датчик на бампере сработал несколько раз подряд
- Робот-газонокосилка был поднят во время движения

Устранение:

- Действия не требуются: если датчик на бампере больше не срабатывает, сообщение макс. через 1 минуту автоматически исчезает
 - Выключить блокировку от детей (⇒ 11.16)
-

Сообщение:

4001 – Внутренняя ошибка

Выйти из допуст.диап. темп-р

Возможная причина:

- Температура аккумулятора или устройства слишком низкая или слишком высокая

Устранение:

- Поставить газонокосилку в теплое место или дать остыть – соблюдать допустимый диапазон температур аккумулятора (⇒ 6.4)
-

Сообщение:

4002 – Опрокинут.

См. сообщение 1000

Сообщение:

4003 – Кожух поднят
Проверить кожух
Затем нажать ОК

Возможная причина:

- Был поднят кожух.

Устранение:

- Проверить кожух и подтвердить сообщение кнопкой ОК.

Сообщение:

4004 – Внутренняя ошибка
Для разблокировки нажать ОК

Возможная причина:

- Сбой в выполнении программы
- Прекращения подачи электропитания во время автоматического режима работы
- Робот-газонокосилка находится вне скашиваемого участка

Устранение:

- Подтвердить сообщение кнопкой ОК
- Проверить подачу электропитания базовой станции – красный светодиод должен непрерывно светиться во время работы, затем нажать кнопку ОК (⇒ 13.1)
- Робота-газонокосилку перенести на скашиваемый участок, затем нажать кнопку ОК

Сообщение:

4005 – Внутренняя ошибка
См. сообщение 4004

Сообщение:

4006 – Внутренняя ошибка
См. сообщение 4004

Сообщение:

4008 – Внутренняя ошибка
См. сообщение 4004

Сообщение:

4027 – Нажата кнопка STOP
Для разблокировки нажать ОК

Возможная причина:

- Была нажата кнопка STOP

Устранение:

- Подтвердить сообщение кнопкой ОК

25. Поиск неисправностей

✳ При необходимости обращаться к дилеру, компания STIHL рекомендует дилера STIHL.

Неисправность:

Робот-газонокосилка работает не в то время

Возможная причина:

- Неправильно установлены текущее время и дата
- Активное время установлено неправильно
- Устройство было введено в работу посторонними лицами

Устранение:

- Отрегулировать текущее время и дату (⇒ 11.11)
- Отрегулировать активное время (⇒ 11.6)
- Выставить уровень защиты «Сред.» или «Высок.» (⇒ 11.16)

Неисправность:

Робот-газонокосилка не работает в период активного времени

Возможная причина:

- Аккумулятор заряжается
- Автоматический режим выключен
- Активное время деактивировано
- Распознан дождь
- Достигнута недельная длительность кошения, кошение на этой неделе больше не требуется
- Сообщение активно
- Пульт управления установлен неправильно
- Базовая станция не подключена к электросети
- Недопустимый диапазон температуры
- Прекращение подачи электропитания

Устранение:

- Аккумулятор полностью зарядить (⇒ 15.8)
- Включить автоматический режим (⇒ 11.5)
- Активировать активное время (⇒ 11.7)
- Настроить датчик дождя (⇒ 11.12)
- Не требуется последующих действий, процессы кошения распределяются на неделю автоматически, при необходимости запустить кошение командой «Кошение» (⇒ 11.5)
- Устранить отображенную неисправность и подтвердить сообщение кнопкой ОК (⇒ 24.)
- Вложить пульт управления в косилку (⇒ 15.2)
- Проверить электропитание базовой станции (⇒ 9.9)

- Поставить робота-газонокосилку в теплое место или дать остыть – нормальный диапазон температур для работы робота-газонокосилки: от +5 °C до +40 °C. Подробная информация по этой теме имеется в специализированном центре. ✖
- Проверить электропитание. Если после очередной проверки робот-газонокосилка вновь распознает сигнал провода, он продолжает прерванный процесс кошения. Поэтому может пройти несколько минут, прежде чем после исчезновения напряжения автоматический продолжится режим кошения. Промежутки между отдельными регулярными проверками увеличиваются в зависимости от длительности сбоя в электропитании.

Неисправность:

Робот-газонокосилка не косит после вызова команд «Запуск кошения» или «Запуск кошения с задержкой»

Возможная причина:

- Недостаточный уровень заряда аккумулятора
- Распознан дождь
- Пульт управления установлен неправильно
- Сообщение активно
- На базовой станции был активирован Вызов базы

Устранение:

- Зарядить аккумулятор (⇒ 15.8)
- Настроить датчик дождя (⇒ 11.12)
- Установить пульт управления в косилку (⇒ 15.2)
- Устранить отображенную неисправность и подтвердить сообщение кнопкой ОК (⇒ 24.)

- Завершить Вызов базы или выполнить снова команду после установки на станцию

Неисправность:

Робот-газонокосилка не работает, и на дисплее отсутствует индикация.

Возможная причина:

- Устройство в режиме ожидания
- Аккумулятор неисправен

Устранение:

- Для выхода из режима ожидания робота-газонокосилки нажать любую кнопку – появляется индикация статуса (⇒ 11.2)
- Заменить аккумулятор (✖)

Неисправность:

Робот-газонокосилка издает шумы и вибрирует

Возможная причина:

- Нож косилки поврежден
- Косилочный механизм сильно загрязнен

Устранение:

- Заменить нож косилки – убрать препятствия с газонного участка (⇒ 16.4), (✖)
- Очистить косилочный механизм (⇒ 16.2)

Неисправность:

Плохой результат мульчирования или кошения

Возможная причина:

- Высота травы на газоне слишком большая по отношению к высоте срезания
- Газон очень мокрый
- Нож косилки затуплен или изношен

- Периоды активного времени недостаточны, длительность кошения слишком короткая
- Размер скашиваемого участка установлен неправильно
- Скашиваемый участок с очень высокой травой
- Продолжительные перерывы из-за дождя

Устранение:

- Отрегулировать высоту срезания (⇒ 9.6)
- Настроить датчик дождя (⇒ 11.12)
- Сместить активное время (⇒ 11.7)
- Заменить нож косилки (⇒ 16.4), (✖)
- Увеличить или дополнить периоды активного времени (⇒ 11.7)
- Увеличить длительность кошения (⇒ 11.8)
- Составить новый план кошения (⇒ 11.8)
- Для качественного результата кошения роботу-газонокосилке в зависимости от размера скашиваемой площади требуется времени до двух недель
- Разрешить косить во время дождя (⇒ 11.12)
- Увеличить активное время (⇒ 11.7)

Неисправность:

Индикатор дисплея работает на иностранном языке

Возможная причина:

- Установка языка была изменена

Устранение:

- Установить язык (⇒ 11.11)

Неисправность:

На скашиваемом участке появляются коричневые (землистые) места

Возможная причина:

- Длительность кошения слишком большая по отношению к скашиваемому участку
- Ограничительный провод был уложен со слишком малым радиусом
- Размер скашиваемого участка установлен неправильно

Устранение:

- Уменьшить длительность кошения (⇒ 11.8)
- Откорректировать прохождение ограничительного провода (⇒ 9.10)
- Составить новый план кошения (⇒ 11.8)

Неисправность:

Процессы кошения значительно короче, чем обычно

Возможная причина:

- Трава очень высокая или слишком мокрая
- Устройство (косилочный механизм, приводные колеса) сильно загрязнены
- Аккумулятор на пределе своего срока службы

Устранение:

- Отрегулировать высоту срезания (⇒ 9.6)
- Настроить датчик дождя (⇒ 11.12)
- Сместить активное время (⇒ 11.7)
- Очистить устройство (⇒ 16.2)
- Заменить аккумулятор – учитывать соответствующую рекомендацию на дисплее (✖), (⇒ 24.)

Неисправность:

Робот-газонокосилка стоит на базе, но аккумулятор не заряжается

Возможная причина:

- Зарядка аккумулятора не требуется
- Базовая станция не подключена к электросети
- Установка косилки на базовой станции неправильная
- Зарядные контакты окислены

Устранение:

- Действий не требуется – зарядка аккумулятора производится автоматически после падения напряжения ниже определенного значения
- Проверить электропитание базовой станции (⇒ 9.9)
- Остановить робота-газонокосилку на скашиваемом участке и послать его назад к базовой станции (⇒ 11.5), при этом проверить надлежащую установку на станции – при необходимости изменить положение базовой станции (⇒ 9.1)
- Заменить зарядные контакты (✖)

Неисправность:

iMow не встает на базу

Возможная причина:

- Неровности в области въезда у базовой станции
- Загрязненные приводные колеса или загрязненная опорная пластина
- Ограничительный провод неправильно уложен в зоне базовой станции

- Концы ограничительного провода не укорочены

Устранение:

- Устранить неровности в области въезда у базовой станции (⇒ 9.1)
- Очистить приводные колеса и опорную пластину базовой станции (⇒ 16.2)
- Ограничительный провод уложить заново – следить за правильным прохождением провода в зоне базовой станции (⇒ 9.10)
- Ограничительный провод укоротить в соответствии с описанием и уложить без запаса провода – выступающие концы не сматывать (⇒ 9.11)

Неисправность:

Робот-газонокосилка проезжает мимо базовой станции или устанавливается с перекосом

Возможная причина:

- Сигнал провода подвержен воздействиям окружающей среды
- Ограничительный провод неправильно проложен в зоне базовой станции

Устранение:

- Заново состыковать робота-газонокосилку и базовую станцию, при этом следить за тем, чтобы робот-газонокосилка ровно стоял на базовой станции (⇒ 11.16)
- Заново проложить ограничительный провод, при этом следить за правильным прохождением провода в зоне базовой станции (⇒ 9.10)
- Проверить надлежащее подключение концов ограничительного провода к базовой станции (⇒ 9.11)

Неисправность:

Робот-газонокосилка переехал ограничительный провод

Возможная причина:

- Ограничительный провод уложен неправильно, расстояния выбраны неверно
- Слишком большой уклон скашиваемого участка
- Магнитные поля влияют на работу робота-газонокосилки

Устранение:

- Проверить укладку ограничительного провода (⇒ 11.14), контролировать расстояния шаблоном для измерения iMow (⇒ 12.5)
- Проверить укладку ограничительного провода, заблокировать зоны с большим углом наклона (⇒ 11.14)
- Связаться со специализированным центром STiHL (✖)

Неисправность:

Робот-газонокосилка часто застревает

Возможная причина:

- Высота срезания слишком низкая
- Приводные колеса загрязнены
- Углубления, препятствия на скашиваемом участке

Устранение:

- Увеличить высоту срезания (⇒ 9.6)
- Очистить приводные колеса (⇒ 16.2)
- На скашиваемом участке устранить углубления, установить закрытые зоны вокруг препятствий, убрать препятствия (⇒ 9.10)

Неисправность:

Датчик на бампере не срабатывает, когда робот-газонокосилка сталкивается с препятствием

Возможная причина:

- Низкое препятствие (менее 10 см в высоту)
- Препятствие не закреплено на основании: например, упавшие фрукты или теннисный мяч

Устранение:

- Убрать препятствие или выделить его в закрытую зону (⇒ 12.9)
- Устранить препятствие

Неисправность:

Следы от колес на кромке окашиваемого участка

Возможная причина:

- Слишком частое кошение по краям
- Использование исходных точек
- Аккумулятор очень часто заряжается в конце срока службы
- Не включен возврат устройства на базу со смещением (коридор)

Устранение:

- Выключить кошение по краям или уменьшить до одного раза в неделю (⇒ 11.14)
- Все процессы кошения запускать у базовой станции на подходящих для скашивания участках (⇒ 11.15)
- Заменить аккумулятор, при этом учитывать соответствующую рекомендацию на дисплее (✖), (⇒ 24.)
- Включить возврат на базовую станцию со смещением (коридор) (⇒ 11.14)

Неисправность:

Нескошенная трава на кромке скашиваемого участка

Возможная причина:

- Кошение по краям выключено
- Ограничительный провод уложен неточно
- Трава находится за пределами диапазона захвата ножа косилки

Устранение:

- Косить по краям один или два раза в неделю (⇒ 11.5)
- Проверить укладку ограничительного провода (⇒ 11.14), контролировать расстояния шаблоном для измерения iMow (⇒ 12.5)
- Нескошенные зоны регулярно обрабатывать подходящим триммером для газонов

Неисправность:

Нет сигнала провода

Возможная причина:

- Базовая станция выключена – не светится никакой светодиод
- Базовая станция не подключена к электросети – не светится никакой светодиод
- Ограничительный провод не подключен к базовой станции – мигает красный светодиод (⇒ 13.1)
- Ограничительный провод оборван – мигает красный светодиод (⇒ 13.1)
- Робот-газонокосилка не согласован с базовой станцией
- Электронный блок неисправен – светодиод выдает сигнал SOS (⇒ 13.1)

Устранение:

- Включить базовую станцию (⇒ 13.1)

- Проверить электропитание базовой станции (⇒ 9.9)
- Подсоединить ограничительный провод к базовой станции (⇒ 9.11)
- Найти обрыв провода (⇒ 16.7), затем отремонтировать ограничительный провод с помощью соединителей провода (⇒ 12.16)
- Согласовать робота-газонокосилку с базовой станцией (⇒ 11.16)
- Связаться со специализированным центром (✖)

Неисправность:

Светодиод на базовой станции выдает сигнал SOS

Возможная причина:

- Минимальная длина ограничительного провода не достигнута
- Электронный блок неисправен

Устранение:

- Установить специальную принадлежность (АКМ 100) (✖)
- Связаться со специализированным центром (✖)

Неисправность:

Робот-газонокосилка не принимает сигнал GPS

Возможная причина:

- В данный момент устанавливается соединение со спутниками
- В зоне досягаемости 3 и менее спутника
- Устройство находится вне зоны приема

Устранение:

- Дополнительные действия не требуется, процесс установления соединения может занять несколько минут

- Обойти или убрать отражающие сигнал препятствия (например, деревья, козырьки)

Неисправность:

Робот-газонокосилка не может подключиться к мобильной сети

Возможная причина:

- Скашиваемая площадь находится вне зоны приема
- Не активирован радиомодуль

Устранение:

- Обратиться в специализированный центр STIHL для активации радиомодуля (✖)

Неисправность:

Не удается установить соединение между роботом-газонокосилкой и приложением

Возможная причина:

- Радиомодуль деактивирован
- Робот-газонокосилка находится в режиме ожидания
- Отсутствует интернет-соединение
- Робот-газонокосилка привязан к неправильному адресу электронной почты

Устранение:

- Во время согласования радиомодуль отключен, после чего он снова активируется, и восстанавливается доступ к роботу-газонокосилке.
- Активировать робота-газонокосилку, нажав любую кнопку, а также настроить режим питания «GPRS» (⇒ 11.11)
- Подключить устройство, на котором установлено приложение, к интернету
- Исправить адрес электронной почты (⇒ 10.)

26. График сервисного обслуживания

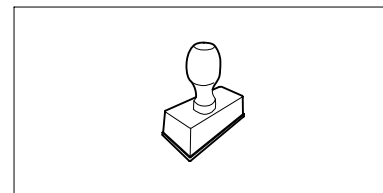
26.1 Подтверждение передачи

Модель: _____

Серийный номер:

--	--	--	--	--	--	--	--

Дата: ____



Следующий техосмотр

Дата: ____

26.2 Подтверждение сервисного обслуживания



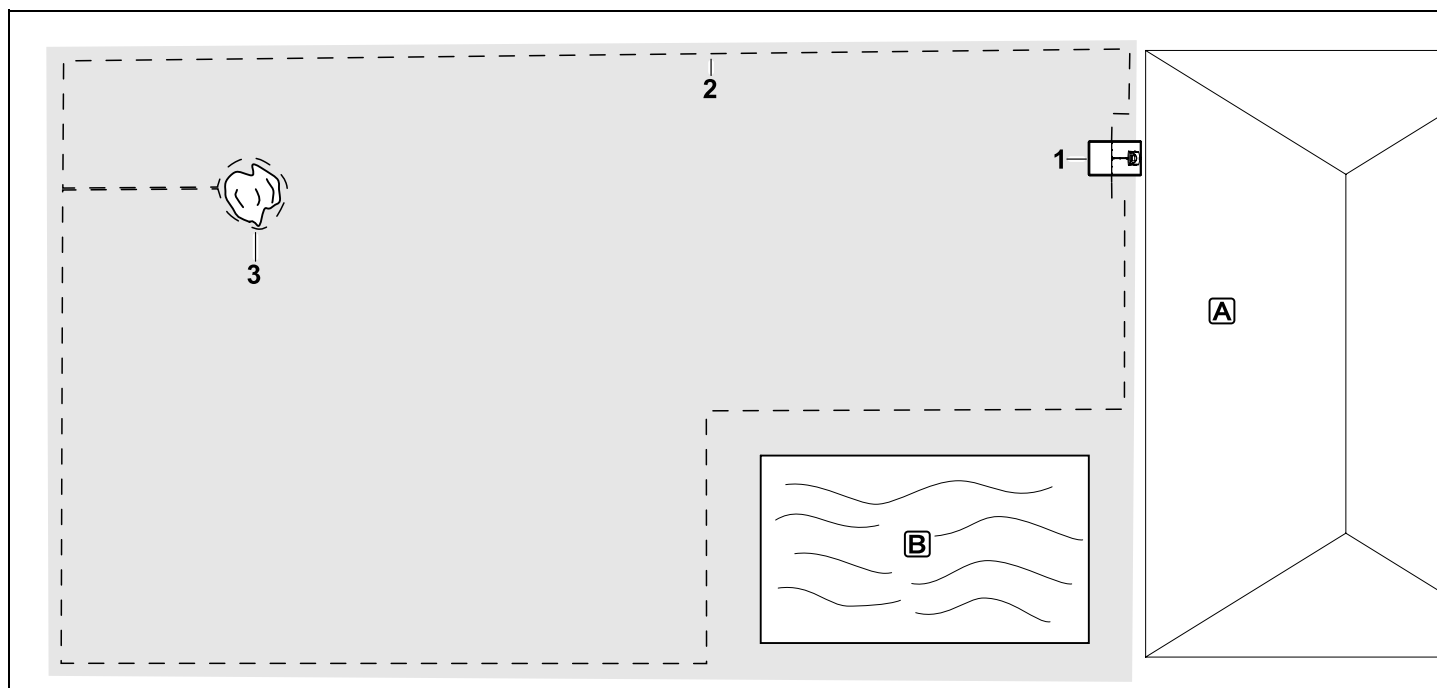
В случае выполнения работ по техобслуживанию передайте эту «Инструкцию по эксплуатации» Вашему дилеру STIHL.

В соответствующих полях он поставит отметку о проведении работ по сервисному обслуживанию.

 Сервисное обслуживание проведено

 Дата следующего сервисного обслуживания

27. Примеры настройки



Прямоугольный скашиваемый участок с отдельно стоящим деревом и бассейном

Базовая станция:

Местоположение (1) прямо у дома **A**

Закрытая зона:

Установка вокруг отдельно стоящего дерева (3), начиная от соединительного участка, установленного под прямым углом к краю.

Бассейн:

Из соображений безопасности (предписанное расстояние от провода) ограничительный провод (2) прокладывается вокруг бассейна **B**.

Расстояния от провода: (⇒ 12.5)

Расстояние до края: **33 см**

Расстояние до соседнего участка, по которому можно передвигаться, (например, дорожки) с уровнем высоты ниже +/- 1 см: **0 см**

Расстояние до водной поверхности: **33 см**

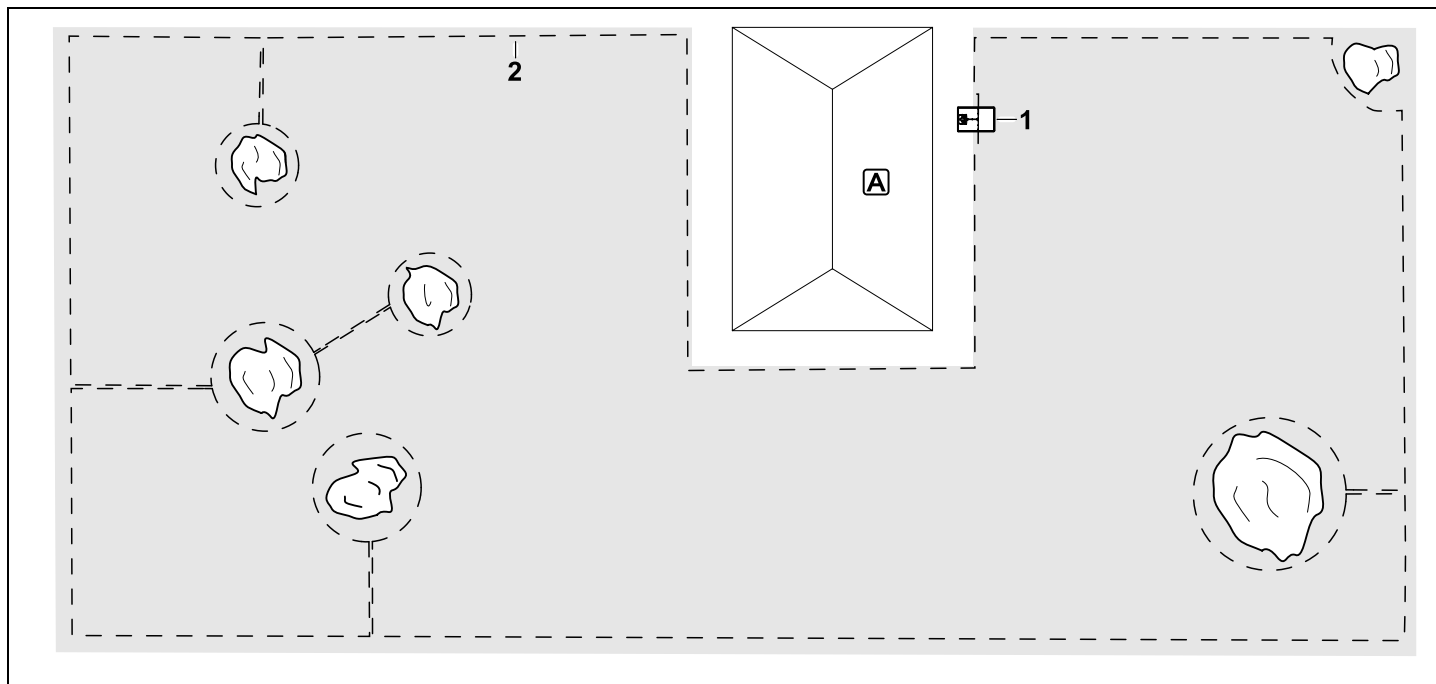
Расстояние до водной поверхности: **100 см**

Программирование:

После определения размера скашиваемого участка никаких других согласований не требуется.

Особенности:

Нескошенные зоны вокруг бассейна регулярно косить вручную или обрабатывать подходящим триммером для газонов.



Скашиваемый участок U-образной формы с несколькими отдельно стоящими деревьями

Базовая станция:

Местоположение (1) прямо у дома **A**

Закрытые зоны:

Установка вокруг отдельно стоящих деревьев, начиная соответственно от соединительных участков, установленных под прямым углом к краю (2), 2 закрытые зоны соединены одним соединительным участком.

Расстояния от провода: (⇒ 12.5)

Расстояние до края: **33 см**

Расстояние до соседнего участка, по которому можно передвигаться,

(например, дорожки) с уровнем высоты ниже +/- 1 см: **0 см**

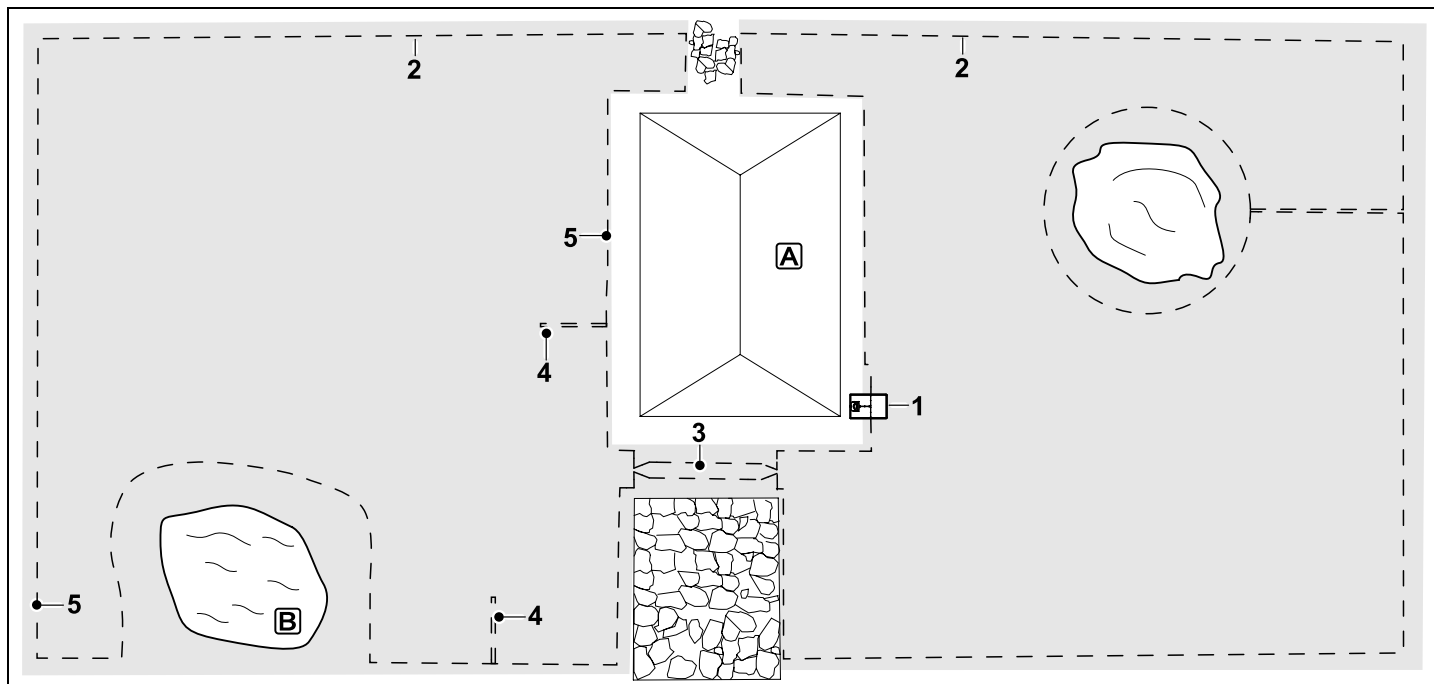
Расстояние вокруг деревьев: **33 см**

Программирование:

После определения размера скашиваемого участка никаких других согласований не требуется.

Особенности:

Дерево в углу скашиваемого участка: зону за отделенным деревом следует регулярно обрабатывать с помощью подходящего триммера для газонов или оставлять в виде лужайки с высокой травой.



Скашиваемый участок, разделенный на две части, с прудом и отдельно стоящим деревом

Базовая станция:

Местоположение (1) прямо у дома [A]

Закрытая зона:

Установка вокруг отдельно стоящего дерева, начиная от соединительного участка, установленного под прямым углом к краю.

Пруд:

Из соображений безопасности (предписанное расстояние от провода) ограничительный провод (2) прокладывается вокруг пруда [B].

Расстояния от провода: (⇒ 12.5)

Расстояние до края: **33 см**

Расстояние до соседнего участка, по

которому можно передвигаться, (например, дорожки) с уровнем высоты ниже +/- 1 см: **0 см**

Вокруг дерева: **33 см**

Расстояние до водной поверхности: **100 см**

Проход:

Установка прохода (3). Расстояние от провода: **27 см** (⇒ 12.11)

Поисковые петли:

Установка двух поисковых петель (4) для использования функции возврата устройства на базу со смещением. (⇒ 11.14)

Минимальное расстояние от въезда в проход: **2 м**

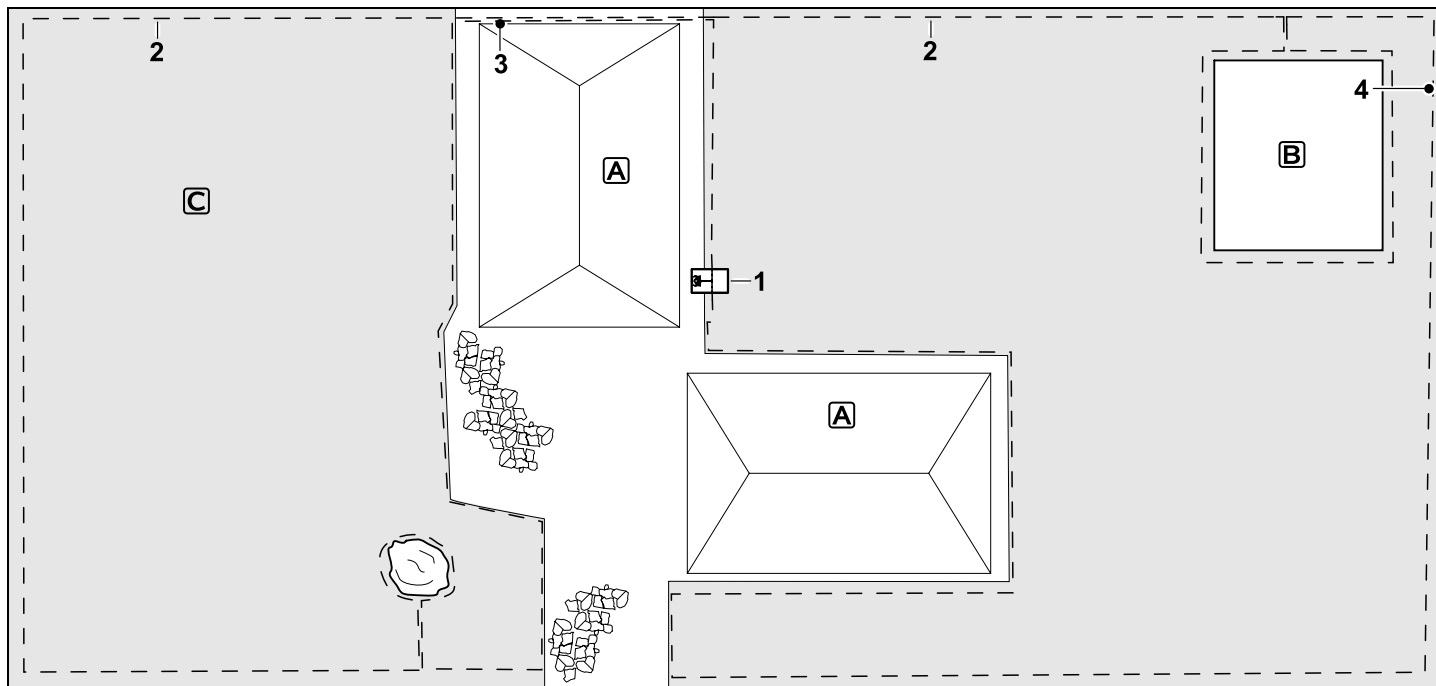
Соблюдать минимальное расстояние до углов. (⇒ 12.12)

Программирование:

Определить общий размер скашиваемого участка, запрограммировать 2 исходных точки (5) (вблизи базовой станции и в изогнутой угловой зоне у пруда) (⇒ 11.15)

Особенности:

Нескошенные зоны, например, вокруг пруда, следует регулярно косить вручную или обрабатывать подходящим триммером для газонов.



Если скашиваемый участок разделен на две части, то робот-газонокосилка не может самостоятельно переехать с одного скашиваемого участка на другой.

Базовая станция:

Местоположение (1) прямо рядом с домами **A**

Закрытыя зоны:

Установка вокруг отдельно стоящего дерева и вокруг огорода **В**, исходя от соединительного участка, установленного в правом углу.

Расстояния от провода: ($\Rightarrow$ 12.5)

Расстояние до соседнего участка, по которому можно передвигаться, (например, дорожки) с уровнем высоты ниже +/- 1 см: **0 см**

Расстояние до высоких препятствий:
33 см

Расстояние до дерева: **33 см**

Минимальное расстояние от провода в узких местах за огородом: **54 см**

Дополнительный участок:

Установка дополнительного участка **С**, соединительный участок (3) на террасе дома, убранный в кабелепровод.

Программирование:

Определить размер скашиваемого участка (без дополнительного участка), запрограммировать 1 исходную точку (4) в узком месте для использования функции возврата устройства на базу со смещением ($\Rightarrow$ 11.14) – частота запуска 2 из 10 выездов ($\Rightarrow$ 11.15)

Особенности:

Переносить робота-газонокосилку несколько раз в неделю на дополнительный участок и активизировать команду «Запуск кошения». (⇨ 11.5)

Учитывать производительность.
($\Rightarrow$ 14.4)

При необходимости установить два отдельных скашиваемых участка с двумя базовыми станциями.

Austatud klient!

Meil on hea meel, et otsustasite STIHLi kasuks. Me töötame välja ja valmistamine oma tooteid tippkvaliteedis vastavalt klientide vajadustele. Nii tekivad ka äärmuslikul koormamisel kõrge töökindlusega tooted.

STIHL tähendab tippkvaliteeti ka teeninduses. Meie esindused tagavad kompetentse nõustamise, instrueerimise ja ulatusliku tehnilise toe.

Me täname Teid usalduse eest ja soovime Teile oma STIHLi toote meeldivat kasutamist.



Dr Nikolas Stihl

TÄHTIS! LUGEGE ENNE KASUTAMIST LÄBI JA HOIDKE ALLES.

1. Sisukord

Selles kasutusjuhendis	368
Üldine teave	368
Regionaalsed variandid	368
Juhised selle kasutusjuhendi lugemiseks	369
Seadme kirjeldus	370
Robotniiduk	370
Dokkimisjaam	371
Juhtkonsool	372
Robotniiduki tööpõhimõte	373
Tööpõhimõte	373
Käsitsi niitmine	374
Turvaseadised	374
Nupp STOP	374
Seadmelukk	374
Kaitsekatted	374
Kahe-käe-kasutus	375
Pörkeandur	375
Ülestõstmiskaitse	375
Kaldenurga andur	375
Ekraani valgustus	375
Vargusvastane kaitse	375
GPS-kaitse	375
Ohutusnõuded	375
Üldine teave	375
Riietus ja varustus	376
Hoiatus – ohud elektrivoolu tõttu	377
Aku	377
Seadme transport	378
Enne kasutuselevõttu	378
Programmeerimine	379
Töö ajal	379
Hooldus ja remont	380

Hoiulepanek pikemate tööpauside korral	381
Jäätmekäitlus	381
Sümbolite kirjeldus	381
Tarnekomplekt	382
Esmakordne paigaldamine	382
Dokkimisjaama puudutavad juhised	382
Dokkimisjaama ühendused	385
Võrgujuhtme ühendamine dokkimisjaamaga	386
Paigaldustarvikud	386
Aku paigaldamine	386
Niitmiskõrguse reguleerimine	387
Nõuanded esimeseks paigalduseks	387
Keele, kuupäeva ja kellaaja seadmine	388
Dokkimisjaama installimine	388
Piiramistraadi paigaldamine	389
Piiramistraadi ühendamine	392
Robotniiduki ja dokkimisjaama ühendamine	396
Paigalduse kontrollimine	397
Robotniiduki programmeerimine	398
Esmakordse installimise lõpetamine	399
Esimene niitmine pärast esmakordset paigaldamist	399
Rakendus iMow	400
Menüü	400
Kasutusjuhised	400
Olekunäidik	401
Teabeala	402
Peamenüü	403
Käsklused	403
Niiduplaan	404
Aktiivajad	405

Niitmise kestus	405	Niitmise kestus	422	Robotniiduk, automaatne ja akutoitel (RMI) koos dokkimisjaamaga (ADO)	433
Teave	405	Kodupiirkond (RMI 632 C, RMI 632 PC)	422	Tehnilised andmed	434
Seadistused	406	Käsitsi niitmine	422	Teated	435
iMow – seadme seadistused	407	Seadme käivitamine	422	Törkeotsing	441
Vihmaanduri seadistamine	407	Ettevalmistamine	422	Teenindusplaan	445
Olekunäidiku seadistamine	407	Juhtkonsooli eemaldamine ja paigaldamine	422	Üleandmise kinnitus	445
Paigaldus	408	Programmi muutmine	423	Teeninduse kinnitus	445
Käivituspunktide seadistamine	408	Automaatikaga niitmine	424	Paigaldusnäited	446
Ohutus	409	Aktiivaegadest sõltumatu niitmine	424		
Teenindus	411	Käsitsi niitmine	424		
Piiramistraat	411	Robotniiduki dokkimine	425		
Piiramistraadi paigaldamise kavandamine	411	Aku laadimine	425		
Niidupinna joonise koostamine	412	Hooldus	426		
Piiramistraadi paigaldamine	412	Hooldusplaan	426		
Piiramistraadi ühendamine	413	Seadme puhastamine	426		
Traadi kaugused – iMow Ruleri kasutamine	413	Niitmistera kulumispiiride kontrollimine	427		
Teravnurgad	414	Niitmistera eemaldamine ja paigaldamine	427		
Kitsad kohad	414	Niitmistera teritamine	428		
Ühendusradade paigaldamine	414	Liugplaadi eemaldamine ja paigaldamine	428		
Tõkestatud alad	415	Traadimurru otsing	429		
Lisapinnad	416	Hoiulepanek ja talvepaus	430		
Läbikäigud	416	Dokkimisjaama demonteerimine	430		
Juhtkaablid nihutatud kojosõitmise jaoks	418	Tavalised varuosad	431		
Äärte täpne niitmine	419	Tarvikud	431		
Langev maastik niidupinnal	419	Kulumise minimeerimine ja kahjude vältimine	431		
Traadivarude paigaldamine	419	Keskonnakaitse	432		
Traadi ühendusklemmi kasutamine	420	Aku eemaldamine	432		
Väike kaugus servast	420	Transport	433		
Dokkimisjaam	421	Seadme tõstmine või kandmine	433		
Dokkimisjaama juhtelemendid	421	Seadme kõitega kinnitamine	433		
Niitmisjuhised	421	EL-i vastavusdeklaratsioon	433		
Üldine teave	421				
Multšimine	421				
Aktiivajad	422				

2. Selles kasutusjuhendis

2.1 Üldine teave

See kasutusjuhend on tootja **originaalkasutusjuhend** EÜ direktiivi 2006/42/EC mõistes.

STIHL töötab pidevalt oma tootevaliku edasiarendamisega – seepärast jätame endale õiguse muuta tarnekomplektide kuju, tehnikat ja varustust. Sellest tulenevalt ei ole selle brošüüri andmete ja jooniste alusel õigust esitada kahjunõudeid.

Selles kasutusjuhendis on võib-olla kirjeldatud ka mudeleid, mis igas riigis saadaval ei ole.

See kasutusjuhend on autoriõigusega kaitstud. Kõik õigused on reserveeritud, sh õigus paljundamisele, tõlkimisele ja elektrooniliste süsteemidega töötlemisele.

2.2 Regionaalsed variandid

STIHL tarnib seadmeid olenevalt tarneriigist erinevate pistikute ja lülititega.

Piltidel on seadmed kujutatud europistikutega, teistsuguste pistikutega seadmete elektrivõrku ühendamine toimub sarnasel viisil.

2.3 Juhised selle kasutusjuhendi lugemiseks

Pildid ja tekstid kirjeldavad kindlaid käsitsusvõtteid.

Selles kasutusjuhendis selgitatakse kõiki seadmel paiknevaid pilt sümboliteid.

Vaatesuund

Vaatesuuna „**vasak**” või „**parem**” kasutamisel kasutusjuhendis: kasutaja seisab seadme taga ja vaatab sõidusuunas ettepoole.

Viide peatükile

Lisaselgitusteks viitavad nooled vastavale peatükile ja alapeatükile. Siin on näide, kuidas viidatakse peatükile: (⇒ 3.)

Tekstilõikude märgistamine

Kirjeldatud juhised võivad olla märgistatud nii, nagu on kujutatud alljärgnevates näidetes.

Käsitsusvõtted, mis nõuavad kasutaja sekkumist:

- keerake polt (1) kruvikeeraja abil välja, vajutage hooba (2) ...

Üldised loendid:

- toote kasutamine spordiüritustel või võistlustel

Eriti tähtsad tekstid

Eriti tähtsad tekstilõigud on tähistatud allpool kirjeldatud sümbolitega, et neid kasutusjuhendis eraldi esile tõsta.



Oht!

Õnnetuste ja raskete kehavigastuste oht inimestele. Nõutakse või keelatakse teatud kindlat käitumisviisi.



Hoiaatus

Inimeste vigastamise oht! Teatud käitumine väldib võimalikke või tõenäolisi vigastusi.



Ettevaatust!

Kergeid vigastusi või materiaalselt kahju saab teatud käitumisviisiga vältida.



Märkus

Teave seadme paremaks kasutamiseks ja võimalike käsitsusvigade vältimiseks.

Tekstid koos pildiviidetega

Osad seadme kasutamiseks vajalikud joonised asuvad kohe kasutusjuhendi alguses.

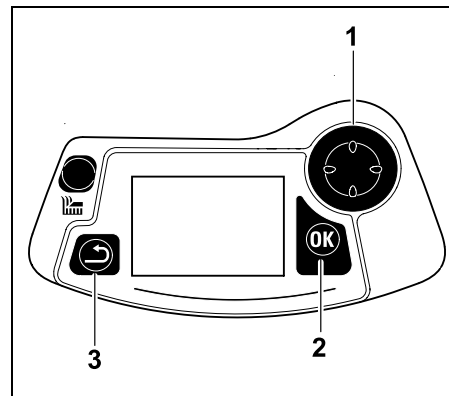
Kaamerasümbol seob pildilehekülgedel olevad pildid vastava tekstiosaga kasutusjuhendis.



Pildid koos tekstilõikudega

Käsitsusvõtted viitega pildile leiata koos vastavate numbritega kohe joonise alt.

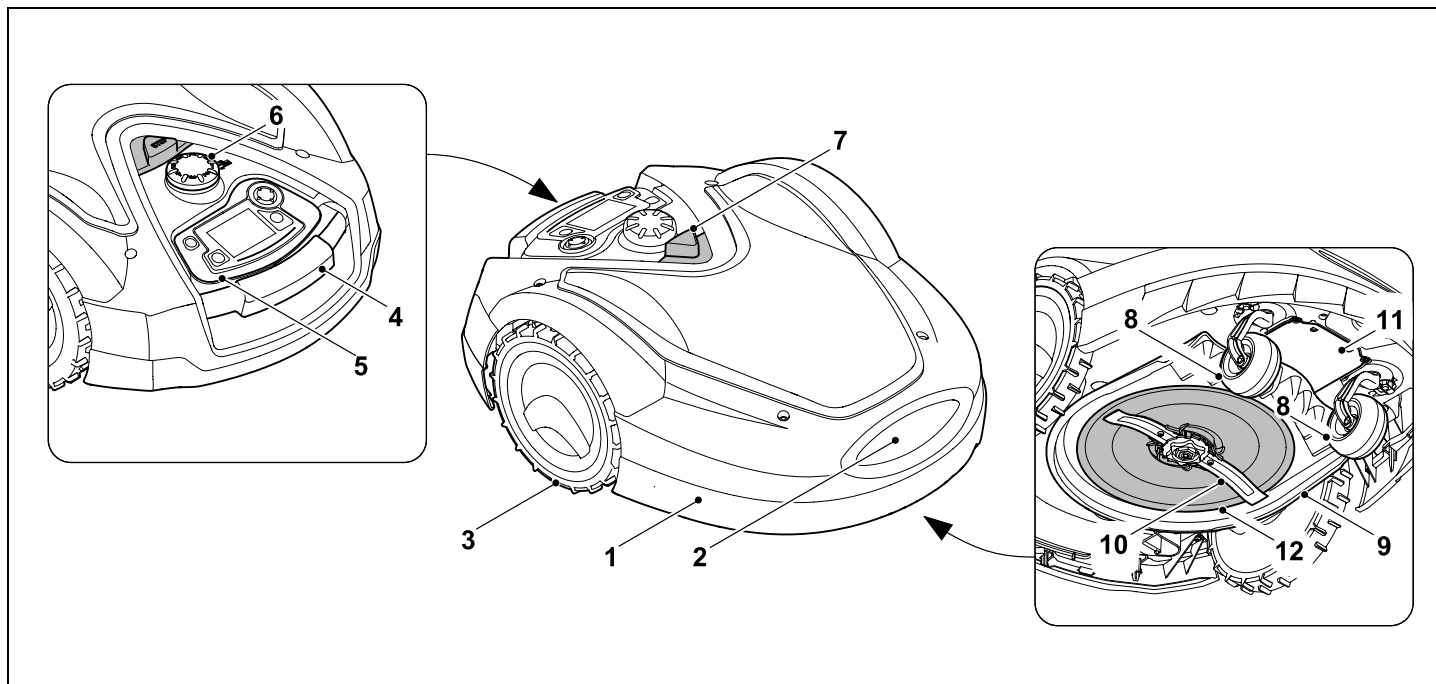
Näide



Rist-juhtraud (1) on mõeldud menüüdes navigeerimiseks, nupuga OK (2) kinnitatakse seaded ja avatakse menüüd. Nupuga Tagasi (3) saate menüüdest väljuda.

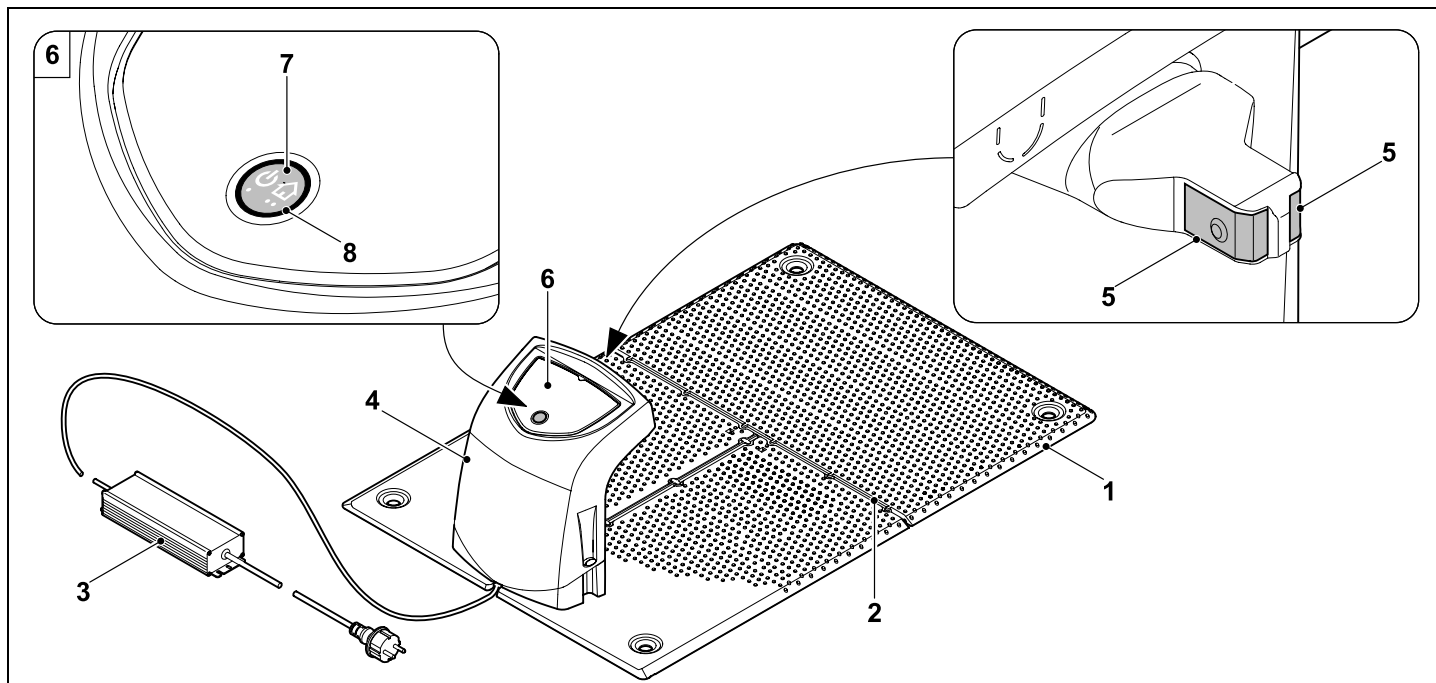
3. Seadme kirjeldus

3.1 Robotniiduk



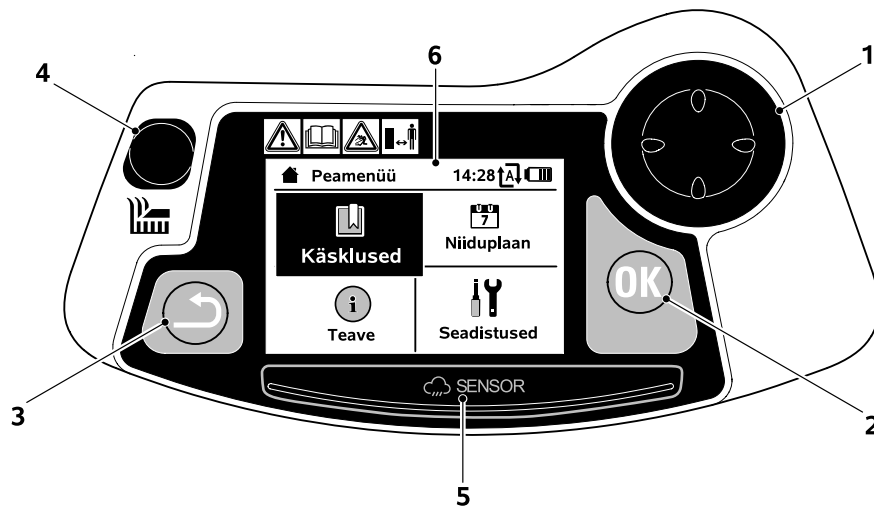
- | | | | |
|---|--|----|---|
| 1 | Liikuvalt toetuv põhikate (⇒ 5.5),
(⇒ 5.6) | 8 | Esiratas |
| 2 | Laadimiskontaktid:
ühenduskontaktid dokkimisjaamale | 9 | Niiduseade |
| 3 | Tagaratas | 10 | Mõlemalt poolt teritatud niitmisterra
(⇒ 16.3) |
| 4 | Kandesang (⇒ 5.6) | 11 | Akukamber |
| 5 | Eemaldatav juhtkonsool (⇒ 3.3),
(⇒ 15.2) | 12 | Liugplaat |
| 6 | Niitmiskõrguse reguleerimise
pöördkäepide (⇒ 9.6) | | |
| 7 | Nupp STOP (⇒ 5.1) | | |

3.2 Dokkimisjaam



- 1 Alusplaat
- 2 Kaablijuhikud piiramistraadi paigaldamiseks (⇒ 9.11)
- 3 Võrguadapter
- 4 Eemaldatav kate (⇒ 9.2)
- 5 Laadimiskontaktid: ühenduskontaktid robotniidukiga
- 6 Juhtpaneel nupu ja LEDiga (⇒ 13.1)
- 7 Nupp
- 8 LED-näidik

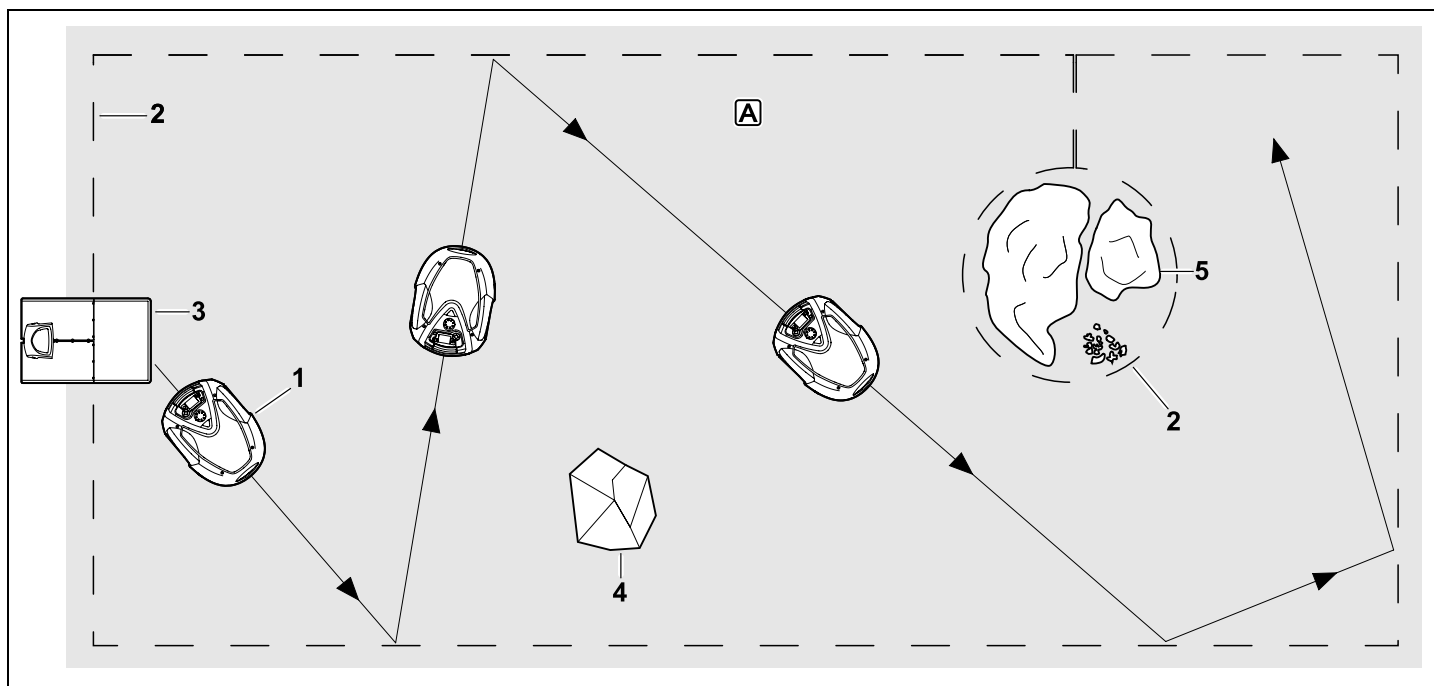
3.3 Juhtkonsool



- 1 Rist-juhtraud:
robotniiduki juhtimine (⇒ 15.6)
menüüdes navigeerimine (⇒ 11.1)
- 2 Nupp OK:
käsitsi niitmine (⇒ 15.6)
menüüdes navigeerimine (⇒ 11.1)
- 3 Nupp Tagasi:
menüüdes navigeerimine (⇒ 11.1)
- 4 Niitmisnupp:
käsitsi niitmine (⇒ 15.6)
aktiivaegadest sõltumatu
niitmine (⇒ 15.5)
- 5 Vihmaandur (⇒ 11.12)
- 6 Graafiline ekraan

4. Robotniiduki tööpõhimõte

4.1 Tööpõhimõte



Robotniiduk (1) on mõeldud muru automaatseks niitmiseks. See niidab muru juhuslikult valitud marsruudil.

Selleks et robotniiduk tunneks ära niidupinna **A** piirid, tuleb niidupinna ümber paigaldada piiramistraat (2). Traadist jookseb läbi signaal, mida tekitab dokkimisjaam (3).

Niidupinnal leiduvad takistused (4) tunneb robotniiduk pörkeanduriga kindlalt ära. Alad (5), kuhu robotniiduk ei tohi sõita, ja

takistused, mille otsa see ei tohi pörgata, tuleb ülejäänud niidupinnast piiramistraadiga eraldada.

Sisselülitatud automaatika abil lahkub robotniiduk **aktiivaegadel** (⇒ 11.7) iseseisvalt dokkimisjaamast ja niidab muru. Aku laadimiseks sõidab robotniiduk iseseisvalt dokkimisjaama. Aktiivaegade niitmise- ja laadimistoimingute arvu ning kestust kohandatakse sealjuures

automaatselt. Nii on tagatud, et vajalik nädalane niitmise kestus saaks alati tehtud.

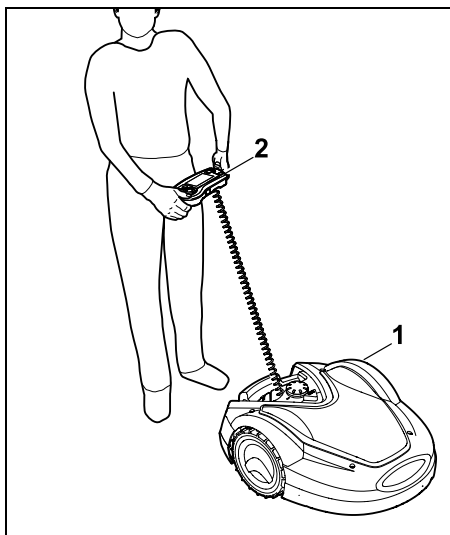
Väljalülitatud automaatika ja aktiivaegadest sõltumatute niitmise korral saab niitmise aktiveerida niitmisenupuga või käsklusega „Niitmise käivitamine” või „Niitmise viitkäivitamine”. (⇒ 11.5)



STIHL-i robotniidukit võib kasutada julgelt ja häireteta teiste robotniidukite vahetus läheduses. Traadi signaal vastab elektromagnetkiirguse

kohasele EGMF-i (Vereinigung der europäischen Gartengerätehersteller; Euroopa aiatööriistade tootjate ühendus) standardile.

4.2 Käsitsi niitmine



Robotniidukiga (1) saab muru ka käsitsi niita, nii nagu tavalise käsitsi juhitava muruniidukiga. Selleks eemaldage juhtkonsool (2), valige menüüst „Käsklused“ valik „Käsijuhtimine“, aktiveerige niitmisterra ja veoajam ning kõndige robotniiduki taga. (⇒ 15.6)



Põrkeandur ja ääre piirang on käsitsi niitmise ajal inaktiivsed.

5. Turvaseadised

Masin on ohutuks tööks ja kaitseks asjatundmatu kasutamise vastu varustatud mitmete turvaseadmetega.



Vigastusoht!

Kui ühel turvaseadmetest esineb rike, siis ei tohi masinat kasutada. Pöörduge müügiesindusse, STIHL soovib STIHLi müügiesindust.

5.1 Noppu STOP

Robotniiduki peal oleva punase nupu STOP vajutamine peatab seadme töö kohe. Niitmisterra peatub mõne sekundiga ja ekraanile ilmub teade „Noppu STOP on vajutatud“. Aktiivse teate korral ei saa robotniidukit kasutada ja see on turvalises seisundis. (⇒ 24.)

Sisselülitatud automaatika

korral ilmub pärast teate kinnitamist nupuga OK pearing automaatse režiimi jätkamise kohta.

Valiku **Jah** korral jätkab robotniiduk niidupinna niitmist niiduplaani kohaselt. Vastuse **Ei** korral jääb robotniiduk niidupinnale seisma, automaatika lülitub välja. (⇒ 11.5)



Pikk nupu STOP vajutus aktiveerib ka seadmeluku. (⇒ 5.2)

5.2 Seadmelukk

Robotniiduk tuleb lukustada enne kõiki hooldus- ja puhastustöid, enne transporti ja



samuti enne kontrollimist. Aktiivse seadmelukuga robotniidukit ei saa kasutada.

Seadmeluku **aktiveerimine**:

- hoidke **noppu STOP** pikalt all,
- menüüs **Käsklused**,
- menüüs **Ohutus**.

Seadmeluku aktiveerimine menüü „Käsklused“ kaudu

- Valige menüüs „Käsklused“ sissekanne „iMow blokeerimine“ ja kinnitage nupuga OK. (⇒ 11.5)

Seadmeluku aktiveerimine menüü „Ohutus“ kaudu

- Avage menüüs „Seadistused“ alamenüü „Ohutus“. (⇒ 11.16)
- Valige sissekanne „iMow blokeerimine“ ja kinnitage nupuga OK.

Seadmeluku tühistamine

- Seadme äratamise vajaduse korral vajutage suvalist nuppu.
- Vabastage robotniiduki lukk kuvatud nupukombinatsiooniga. Vajutage selleks **niitmisenoppu** ja **noppu OK** näidatud järjekorras.



5.3 Kaitsekatted

Robotniidukil on kaitsekatted, mis aitavad vältida juhuslikku kokkupuudet niitmisterra ja väljapaisatava niidetud rohuga. Nendest eriti oluline on põhikate.

5.4 Kahe-käe-kasutus

Niitmistera saab käsitsi niitmisel ainult siis sisse lülitada, kui vajutada ja hoida parema pöidlaga all nuppu OK ja seejärel vajutada niitmisenuppu vasaku pöidlaga. Pärast aktiveerimist tuleb niitmise jätkamiseks ainult niitmisenuppu all hoida.



5.5 Põrkeandur

Robotniiduk on varustatud liigutatava põhikattega, mis toimib põrkeandurina. Seade jääb kohe seisma, kui see tabab automaatse töötamise ajal takistust, millel on kindel minimaalne kõrgus (10 cm) ja mis on maapinna küljes kinni. Seejärel muudab ta sõidusuunda ja jätkab niitmist. Põrkeanduri liiga sagedasel aktiveerumisel peatub lisaks niitmistera.



Vastu takistust pörkamine toimub teatud jõuga. Tundlikud või kerged esemed, nt väikesed lillepotid, võivad seeläbi ümber paiskuda või isegi katki minna.

STIHL soovib takistused eemaldada või tõkestada nende ümber oleva ala. (⇒ 12.9)

5.6 Ülestõstmiskaitse

Kui robotniiduk põhikattest või kandesangast kinni hoides üles tõsta, katkeb niitmine kohe. Niitmistera seiskub mõne sekundiga.

5.7 Kaldenurga andur

Kui töö ajal ületatakse lubatud kaldenurka, muudab robotniiduk kohe sõidusuunda. Ümberkukkumise korral lülituvad veoajam ja niitmismootor välja.

5.8 Ekraani valgustus

Töö ajaks aktiveeritakse ekraani valgustus. Valguse tõttu on robotniidukit ka pimedas lihtne märgata.

5.9 Vargusvastane kaitse

Aktiveeritud vargusvastase kaitse korral kõlab pärast robotniiduki ülestõstmist alarm, kui ühe minuti jooksul ei sisestata PIN-koodi. (⇒ 11.16)

Robotniidukit saab kasutada ainult koos kaasasoleva dokkimisjaamaga. Teine dokkimisjaam tuleb esmalt robotniidukiga ühendada. (⇒ 11.16)



STIHL soovib kasutada **ohutusastet** „Madal“, „Keskmine“ või „Kõrge“. Nii ei saa volitamata isikud robotniidukit mingil juhul teiste dokkimisjaamadega kasutada ega muuta seadistusi või programmi.

5.10 GPS-kaitse

Mudelid **RMI 632 C**, **RMI 632 PC** on varustatud GPS-vastuvõtjaga. Aktiivse GPS-kaitse korral teavitatakse seadme omanikku, kui seade pannakse tööle väljaspool kodupiirkonda. Peale selle ilmub ekraanile PIN-koodi päring. (⇒ 14.5)



Soovitus

Aktiveerige alati GPS-kaitse. (⇒ 11.16)

6. Ohutusnõuded

6.1 Üldine teave



Seadmega töötamisel tuleb kindlasti järgida õnnetuse ennetamise eeskirju.



Enne esmast kasutuselevõttu tuleb kogu kasutusjuhend tähelepanelikult läbi lugeda. Hoidke kasutusjuhend

hilisemaks kasutamiseks hoolikalt alles.

Need ettevaatusabinõud on teie turvalisuseks hädavajalikud, kuid see loend ei ole lõplik. Kasutage seadet arukalt ja vastutustundlikult ning mõelge sellele, et seadme kasutaja on vastutav teiste inimestega juhtuvate õnnetuste ja neile tekitatud varalise kahju eest.

Mõiste „Kasutamine“ hõlmab kõiki robotniiduki, dokkimisjaama ja piiramistraadi juures tehtavaid töid.

„Kasutaja“ all peetakse silmas:

- isikut, kes programmib robotniidukit ümber või muudab kehtivat programmi;
- isikut, kes teeb robotniiduki juures töid;
- isikut, kes võtab seadme kasutusele või aktiveerib selle;
- isikut, kes installeerib või eemaldab piiramistraadi või dokkimisjaama.

Ka **rakenduse iMow** kasutamine langeb selle kasutusjuhendi mõistes mõiste „kasutamine“ alla.

Kasutage seadet vaid siis, kui olete välja puhanud ning heas füüsilises ja vaimses seisundis. Kui teie tervis pole korras, peaksite oma arstilt küsima, kas tohite seadmega töötada. Pärast alkoholi, narkootikumide või reaktsioonikiirust vähendavate ravimite tarvitamist ei tohi seadmega töötada.

Tutvuge seadme käsitlemise komponentide ja kasutamisega.

Seadet tohivad kasutada ainult isikud, kes on kasutusjuhendi läbi lugenud ja oskavad seadet kasutada. Enne esmast kasutuselevõttu peab kasutaja püüdma hankida asjatundlikku ja praktilist juhendust. Müüja või mõni teine asjatundja peab kasutajale selgitama, kuidas seadet ohutult kasutada.

Juhendamise ajal tuleb kasutajale selgitada, et seadmega töötamisel on vaja olla äärmiselt hoolikas ja keskendunud.

Ka selle seadme nõuetekohasel kasutamisel säilivad alati teatud jääkriskid.



Eluohtlik lämbumise tõttu!

Lapsed võivad pakendiga mängides lämbuda. Ärge lubage lapsi pakendi lähedusse.

Seadme tohib anda või laenata ainult isikutele, kes on saanud kasutamiseks vajalikud suunised või juba tunnevad seda mudelit ja selle kasutamist. Kasutusjuhend kuulub seadme juurde ja see tuleb alati koos seadmega edasi anda.

Mitte kunagi ei tohi lubada seadet kasutada lastel, piiratud kehaliste, sensoorsete või vaimsete võimetega või ebapiisavate kogemuste ja teadmistega isikutel, kes ei ole suunistega tuttavad.

Ärge mitte kunagi lubage seadet kasutada lastel või alla 16-aastastel noortel. Kohalikes määrustes võib olla kindlaks määratud kasutaja miinimumvanus.



Tähelepanu! Õnnetuse oht.



Niitmise ajal tuleb lapsed hoida seadmest ja niidupinnast eemal.



Niitmise ajal tuleb koerad ja teised koduloomad hoida seadmest ja niidupinnast eemal.

Turvalisuse tagamiseks on keelatud igasugune masina muutmine (erandiks on ettevõtte STIHL lubatud tarvikute ja lisaseadmete nõuetekohane paigaldamine), selline muutmine tühistab garantii kehtivuse. Teavet lubatud tarvikute ja lisaseadmete kohta saate ettevõtte STIHL müügiesindusest.

Eriti on keelatud igasugune seadme muutmine, mis muudab elektrimootorite võimsust või pöörlemiskiirust.

Seadme juures ei tohi teha muudatusi, mille tagajärjel müratase suureneks.

Turvalisuse kaalutlustel ei tohi seadme tarkvara muuta ega sellega manipuleerida.

Seadme kasutamisel haljasaladel, parkides, spordiväljakutel, tänavate ääres ning põllu- ja metsamajanduslikes ettevõtetes tuleb olla eriti ettevaatlik.

Seadmega ei tohi transportida esemeid, loomi ega inimesi, eriti lapsi.

Ärge lubage inimestel, eriti aga lastel, mingil juhul robotniidukil sõita ega sellel istuda.

Tähelepanu – õnnetusoh!

Robotniiduk on mõeldud automaatseks muruhoolduseks ja käsitsi niitmiseks. Seadme kasutamine muul otstarbel on keelatud ja võib olla ohtlik või seadet kahjustada.

Kasutaja vigastusohu tõttu ei tohi seadet kasutada järgmisteks töödeks (loend pole täielik):

- põõsaste ja hekkide pügamiseks;
- ronitaimede kasvude lõikamiseks;
- muruhoolduseks katuseaadades ja rõdukastides;
- puu- ja hekilõikmete purustamiseks ja peenestamiseks;
- kõnniteede puhastamiseks (puhtaks imemiseks, puhumiseks);
- pinnakonaruste, nt mutimullahunnikute, tasandamiseks.

6.2 Riietus ja varustus



Kandke tugevaid ja libisemiskindlaid jalatseid ning ärge töötage mingil juhul paljajalu või nt sandaalides,

- kui robotniidukit liigutatakse juhtkonsooliga ühest kohast teise,
- kui lähenete töötavale robotniidukile,
- kui muru niidetakse käsitsi. (⇒ 15.6)



Kandke paigaldamisel, hooldustööde tegemisel ning kõikide muude seadme ja dokkimisjaama juures tehtavate tööde ajal sobivaid tööriideid.

Ärge kunagi kandke lahtiseid riideid, mis võivad masina liikuvate osade külge kinni jääda, samuti mitte ehteid, lipsu ega salli.

Kandke kindlasti pikki pükse,

- kui lähenete töötavale robotniidukile,
- kui niidate muru käsitsi.



Kandke nii hooldus- ja puhastustööde juures, traadi paigaldustöödel (traadi paigaldamine ja eemaldamine)

kui ka dokkimisjaama kinnitamisel alati tugevaid töökindaid.

Kaitske käsi just kõigi tööde puhul niitmisteraga ja nii kinnitusvaiade kui ka dokkimisjaama vaiade maasse löömisel.

Siduge pikad juuksed kõigi seadme juures tehtavate tööde ajaks kokku ja katke kinni (pearätik, müts jne).



Kandke kinnitusvaiade ja dokkimisjaama vaiade sisselöömisel sobivaid kaitseprille.

6.3 Hoiatus – ohud elektrivoolu tõttu



Tähelepanu!

Elektrilöögi oht!

Eriti tähtsad on elektriohutuse seisukohalt terve võrgujuhe ja võrguadapteri terve võrgupistik. Kahjustatud juhtmeid, ühendusi ega pistikuid ning nõuetele mittevastavaid ühendusjuhtmeid ei tohi kasutada, et mitte seada end elektrilöögi ohtu.

Seetõttu kontrollige regulaarselt ühendusjuhet, et sel ei oleks kahjustuse ega vananemise (rabaduse) märke.

Kasutage ainult originaal-võrguadapterit.

Võrguadapterit ei tohi kasutada,



- kui see on kahjustunud või kulunud,
- kui juhtmed on kahjustunud või kulunud. Eriti oluline on kontrollida, et võrgujuhtmel poleks vigastusi ega vananemise märke.

Elektrijuhtmete ja võrguadapteri hooldus- ja parandustöid tohivad teha ainult erialase väljaõppega spetsialistid.

Elektrilöögi oht!

Ärge ühendage kahjustunud juhet vooluvõrku. Puutuge kahjustunud juhet alles pärast selle vooluvõrgust eemaldamist.

Võrguadapteri ühendusjuhtmeid ei tohi muuta (nt lühendada). Võrguadapteri ja dokkimisjaama vahelist kaablit ei tohi pikendada.

Ärge asetage võrguadapterit ja kaablit püsivalt niiskele pinnale.

Elektrilöögi oht!

Kahjustatud juhtmeid, ühendusi ega pistikuid ning nõuetele mittevastavaid ühendusjuhtmeid ei tohi kasutada.

Jälgige, et kasutatavad võrguühendusjuhtmed oleks piisavalt kaitstud.

Eemaldage ühendusjuhe pistikust ja pistikupesast kinni hoides, mitte ühendusjuhtmest tõmmates.

Ühendage seade ainult sellisesse vooluvõrku, mis on kaitstud maksimaalselt 30 mA suuruse voolukõikumise kaitseesadise. Lähemat teavet annab elektrik.

Kui võrguadapter ühendatakse vooluühendusega, mis asub väljaspool hoonet, peab vastav pistikupes sobima välistingimustes kasutamiseks. Lisateavet riiklike eeskirjade kohta saate elektrikult.

Kui seade ühendatakse elektrigeneraatoriga, siis tuleb arvestada, et voolutugevuse kõikumine võib tekitada kahju.

6.4 Aku

Kasutage ainult originaalakut.

Aku on eranditult mõeldud püsivaks paigaldamiseks STIHL-i robotniidukisse. Seal on see optimaalselt kaitstud ja laadimine toimub siis, kui robotniiduk asub dokkimisjaamas. Teiste laadimisseadmete kasutamine on keelatud. Ebasobiva laadimiseseadme kasutamise tagajärg võib olla elektrilöögioht, ülekuumenemine või söõvitava akuvedeliku lekkimine.

Ärge kunagi avage akut.

Ärge laske akul maha kukkuda.

Ärge kasutage rikkis või deformeerunud akut.

Hoidke akut lastele kättesaamatus kohas.



Plahvatusoht!

Kaitske akut otsese päikesekiirguse, kuumuse ja tule eest – ärge kunagi visake akut tulle.



Kasutage ja hoiustage akut ainult temperatuurivahemikus $-10\text{ }^{\circ}\text{C}$ kuni max $+50\text{ }^{\circ}\text{C}$.



Kaitske akut vihma ja niiskuse eest – ärge kastke seda vedelikesse.



Aku ei tohi sattuda mikrolainete ega kõrge rõhu mõju alla.

Ärge kunagi ühendage (lühistage) aku kontakte metalliesemetega. Lühis võib akut kahjustada.

Ärge hoidke kasutamata akut metallesemete läheduses (nt naelad, mündid, ehted). Ärge kasutage metallist transpordimahuteid – **plahvatus- ja tuleoht!**

Vale kasutamise korral võib vedelik akust välja tungida – vältige kokkupuudet! Juhusliku kokkupuute korral loputage külma veega maha. Akuvedeliku silma sattumise korral tuleb lisaks pöörduda ka arsti poole. Väljavoolav akuvedelik võib põhjustada nahaärritusi, põletusi ja söövitusi.

Ärge pange esemeid aku ohutuspiiridesse.

Lisateavet ohutusjuhiste kohta vaadake siit <http://www.stihl.com/safety-data-sheets>

6.5 Seadme transport

Aktiveerige seadmelukkk alati enne robotniiduki transporti, eriti enne ülestõstmist. (⇒ 5.2)

Laske seadmel enne transporti jahtuda.

Vältige tõstmisel ja kandmisel kokkupuudet niitmisteraga. Robotniidukit tohib tõsta ainult kandesangast, seadme alt kinnivõtmine on keelatud.

Arvestage seadme massiga ja kasutage vajaduse korral seadme pealelaadimisel sobivaid abivahendeid (tõsteseadmeid).

Kinnitage seade ja koos sellega transporditavad seadmeosad (nt dokkimisjaam) laadimispiinnale piisavas mõõdus kinnitusvahenditega (rihmad, köied jne), kasutades selles kasutusjuhendis näidatud kinnituskohταςid. (⇒ 21.)

Seadme transportimisel järgige kohalikke eeskirju, eelkõige neid, mis puudutavad laadimisalustele paigutatud seadmete ja esemete transportimist.

Ärge jätke akut autosse ega kunagi otsese päikesekiirguse kätte.

Liitiumioonakusid tuleb transportimisel väga hoolikalt käsitseda, eriti aga tuleb vältida lühiseohtlikku olukorda. Transportige akut kahjustamata originaalpakendis või robotniidukis.

6.6 Enne kasutuselevõttu

Veenduge, et kõik seadet kasutavad isikud tunneksid kasutusjuhendit.

Järgige dokkimisjaama (⇒ 9.1) ja piiramistraadi (⇒ 12.) paigaldamisjuhiseid.

Komistamise vältimiseks peavad piiramistraat ja võrgujuhe olema korralikult maapinna külge kinnitatud. Vältige paigaldamist üle servade (nt kõnniteed, tänavakivide servad). Kasutage kaablikanalit, kui peate paigaldama pinnale, mille puhul ei saa kasutada kaasasolevaid kinnitusvaidasid (nt tänavakivid, kõnniteed).

Kontrollige regulaarselt, kas piiramistraat ja võrgujuhe on korralikult paigaldatud.

Lööge kinnitusvaidas alati täielikult sisse, et komistamist vältida.

Ärge paigaldage dokkimisjaama halva nähtavusega kohta, kus keegi võib selle otsa komistada (nt maja nurga taha).

Paigaldage dokkimisjaam võimalikult putukate, nagu sipelgate või tigude, liikumiselast eemale – kindlasti vältige sipelgapesade ja kompostihunnikute/-kastide lähedust.

Alad, kuhu robotniidukil ei ole ohutu sõita (nt ümberkukkumise oht), tuleb piiramistraadi sobiva paigaldamisega tõkestada.

STIHL soovitab kasutada robotniidukit ainult murul ja kattega teedel (nt sillutatud sissesõiduteed).

Robotniiduk ei tuvasta kukkumisohtlikke kohti, nagu servad, järsud langused, basseinid või tiigid. Kui piiramistraat paigaldatakse võimalike kukkumiskohtade juurde, tuleb ohutuspõhjustel jätta piiramistraadi ja ohtliku koha vahele vähemalt **1 m**.

Kontrollige regulaarselt maa-ala, kus seadet kasutatakse, ja eemaldage kõik kivid, kaikad, traadid, kondid ja kõik muud võõrkehaded, mis võivad seadme alt üles paiskuda.

Eemaldage pärast piiramistraadi paigaldamist niidupinnalt kindlasti kõik tööriistad. Murdunud või kahjustatud kinnitusvaidas tuleb murukamarast välja tõmmata ja ära visata.

Kontrollige niidetavat pinda regulaarselt ebatasasuste suhtes ja kõrvaldage need.

Ärge kasutage kunagi kahjustatud või puuduvate kaitseseadistega seadet.

Seadmele paigaldatud lülitus- ja kaitsevadiseid ei tohi eemaldada ega mittetoimivaks muuta.

Enne seadme kasutamist tuleb kõik kulunud ja defektsed osad välja vahetada. Asendage seadmel olevad loetamatuks muutunud või kahjustatud ohu- ja hoiatussildid uutega. Teile lähimas STIHLi müügiesinduses on saadaval varuklepsud ja kõik muud varuosad.

Enne seadme kasutuselevõttu veenduge,

- et seade oleks töökindlas olekus. See tähendab, et kõik katted ja kaitseseadised asuksid oma kohal ja oleks heas korras;
- et dokkimisjaam oleks töökorras. Sealjuures peavad kõik katted olema nõuetekohaselt paigaldatud ja laitmatus korras;
- et võrguadapter oleks ühendatud nõuetekohaselt paigaldatud pistikupesaga;
- et võrguadapteri ühendusjuhtme ja võrgupistiku isolatsioon oleks laitmatus korras;
- et kogu seade (korpus, põhikate, kinnitused, niitmistera, teravõll jne) poleks kulunud ega muul moel kahjustatud;
- et niitmistera ja terakinnitus oleks töökorras (kindlalt kinni, kahjustused, kulumine); (⇒ 16.3)
- et kõik kruvid, mutrid ja kinnituselemendid oleks olemas ning korralikult kinni. Pingutage lõtvunud kruvid ja mutrid enne kasutuselevõttu üle (jälgige pingutusmomenti).

Vajaduse korral tehke kõik tarvilikud tööd või pöörduge müügiesindusse. STIHL soovib ettevõtte STIHL müügiesindust.

6.7 Programmeerimine

Järgige elektrimootoriga töötavate aiatööriistade kasutamisel kommunaaleeskirjades lubatud tööaegu ja programmeerige aktiivajad selle järgi. (⇒ 14.3)

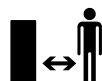
Programmeerige kindlasti selliselt, et niitmise ajal ei viibiks niidetaval pinnal lapsi, pealtvaatajaid ega loomi.

Programmi muutmise **rakendusega iMow** võib mudelite **RMI 632 C, RMI 632 PC** korral põhjustada tegevusi, millega teised inimesed ei oska arvestada. Teavitage seega alati kõiki teisi seotud inimesi niiduplaani muutmisest ette.

Robotniidukit ei tohi kasutada kastmissüsteemiga samal ajal, kohandage programmi sellele vastavalt.

Kontrollige, kas robotniidukis on seadistatud õige kuupäev ja kellaaeg. Muutke vajaduse korral seadistusi. Valede väärtuste korral võib robotniiduk ootamatult tööle hakata.

6.8 Töö ajal



Hoidke kõrvalised isikud, eriti aga lapsed ja loomad ohualast eemal.

Ärge lubage lastel mingil juhul läheneda töötavale robotniidukile või sellega mängida.

Niitmise alustamine **rakendusega iMow** mudelite **RMI 632 C, RMI 632 PC** korral võib olla kõrvaliste inimeste jaoks ootamatu. Teavitage seepärast seotud inimesi alati robotniiduki võimalikust tegevusest ette.

Ärge laske robotniidukil mingil juhul järelevalveta töötada, kui teate, et läheduses on loomi või inimesi, eriti lapsi.

Robotniiduki käitamisel avalikel platsidel tuleb paigaldada järgmise kirjaga sildid ümber niidupinna:
„Hoiatus! Automaatne muruniiduk! Hoidke masinast eemale! Hoidke lastel silm peal!”



Tähelepanu – vigastusoht!

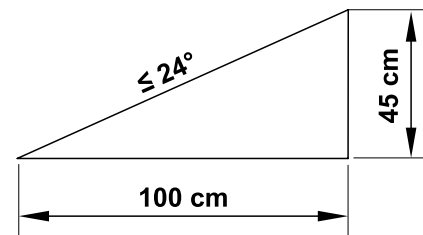
Kunagi ärge pange käsi ega jalgu pöörlevate detailide juurde ega alla. Kunagi ärge puudutage pöörlevat tera.

Lahutage enne äikest või pikselöögi ohu korral võrguadapter vooluvõrgust. Sel ajal ei tohi robotniidukit kasutada.

Töötava elektrimootoriga robotniidukit ei tohi mingil juhul kallutada ega üles tõsta.

Kunagi ärge üritage seadistada töötava elektrimootoriga seadet.

Turvalisuse kaalutlustel ei tohi seadet kasutada üle 24° (45%) tõusunurgaga kallakutel. **Vigastusoht!** 24° kaldenurk vastab vertikaalsele tõusule 45 cm 100 cm horisontaalse pikkuse kohta.



STOP

Arvestage sellega, et lõikeinstrument töötab pärast väljalülitamist täieliku seismajäämiseni veel mõned sekundid.

Vajutage töö ajal **nuppu STOP** (⇒ 5.1),

- enne kui hakkate menüüs seadistusi muutma,
- enne kui hakkate programmi muutma,
- enne kui eemaldate juhtkonsooli.

Aktiveerige **seadmelukkk** (⇒ 5.2):

- enne seadme tõstmist või kandmist;

- enne seadme transportimist;
- enne kinnikiilunud osade vabastamist või ummistuste kõrvaldamist;
- enne niitmistera juures tehtavaid töid;
- enne seadme kontrollimist või puhastamist;
- kui robotniiduk on sattunud võõrkehale või vibreerib ebatavaliselt tugevalt. Kontrollige sellisel juhul, ega seade, eriti selle löikeplokki (tera, teravõll, tera kinnitus) pole kahjustada saanud, ning tehke vajalikud parandustööd, enne kui seadme uuesti käivitata ja sellega tööle hakkate.



Vigastusohht!

Tugev vibreerimine viitab harilikult tõrkele. Robotniidukit ei tohi mingil juhul kasutada, kui teravõll või niitmistera on kahjustatud või kõveraks paindunud. Kui teil puuduvad vajalikud teadmised, laske parandustööd teha spetsialistil. STIHL soovib ettevõtte STIHL müügiesindust.

Muutke enne seadme juurest eemaldumist robotniiduki turvaseadistusi selliselt, et volitamata isikud ei saaks seda aktiveerida. (⇒ 11.16)

Käsitsi niitmine

Käivitage seade ettevaatlikult, järgides suuniseid peatükis „Käsitsi niitmine”. (⇒ 15.6)

Töötage vaid päevavalges või hea tehisvalgustusega.

Seadme nappusid – eriti aga niitmisnappu – ei tohi mingil juhul mehaaniliselt fikseerida.

Kasutaja peab alati viibima seadme taga. Jälgige, et jalad asuksid terast alati piisaval kaugusel.

Libisemisest, komistamisest vms tuleneva vigastusohu vältimiseks ei tohi muruniitmisel mitte kunagi joosta.

Olge eriti ettevaatlik robotniiduki ümberpööramise või sellega enda suunas tagurdamisel.

Märjal pinnal suureneb ebakindlama jalgealuse tõttu õnnetuste oht. Töötage libisemise vältimiseks eriti ettevaatlikult. Võimalusel vältige käsitsi niitmist märjal pinnal.

Kallakutel töötades jälgige, et teil oleks kindel jalgeaalune, ja vältige niitmist liiga järskudel kallakutel.

Niitke kallakuga risti, mitte kunagi üles-ega allamäge, ja olge alati robotniidukist kõrgemal, et seade ei saaks teist kontrolli kaotamisel üle veereda.

Murukameras olevatest objektidest (muruniisutusseadmed, postid, veekraanid, vundamendid, elektri kaablid jne) tuleb mööda sõita. Ärge kunagi sõitke üle selliste objektide.

Kunagi ärge sõitke tahtlikult vastu takistusi. Põrkeandur on käsitsi niitmise ajal inaktiivne.

Ärge nõjatuge masina ega selle välisseadmete kasutamisel ettepoole, vaid jälgige alati, et seisaksite nõlvadel kindlalt ja oleksite tasakaalus, samuti ärge kunagi jookske, vaid kõndige.

6.9 Hooldus ja remont

Aktiveerige enne puhastus-, remondi- ja hooldustööde alustamist seadmelukk ja jätke robotniiduk seisma kindlal, tasasel pinnal.



Tõmmake enne kõiki dokkimisjaama ja piiramistraadi juures tehtavaid töid võrguadapteri pistik välja.



Laske robotniidukil enne kõiki hooldustöid u 5 minutit jahtuda.

Võrgujuhet võib parandada või välja vahetada eranditult ainult volitatud elektrik.

Kontrollige pärast seadme juures tehtavaid töid enne uuesti kasutuselevõtmist robotniiduki programmi ja muutke vajaduse korral. Kindlasti tuleb sisestada õige kuupäev ja kellaaeg.

Puhastamine

Kogu seadet tuleb regulaarsete ajavahemike järel hoolikalt puhastada. (⇒ 16.2)

Kunagi ärge suunake veejuga (eriti kõrgsurvepesuri oma) mootoridetailidele, tihenditele, elektrikomponentidele ja laagritele. Selle tagajärjeks võivad olla kahjustused või kulukas parandus. Seadet ei tohi puhastada voolava vee all (nt aiavoolikuga).



Ärge kasutage agressiivseid puhastusvahendeid. Sellised puhastusvahendid võivad kahjustada plast- ja metallosi ning vähendada STIHLi seadme töökindlust.

Hooldustööd

Teostada tohib vaid selles kasutusjuhendis kirjeldatud hooldustöid, kõik muud tööd laske teha müügiesinduses.

Kui teil puuduvad vajalikud teadmised ja abivahendid, pöörduge **alati** müügiesindusse.

STIHL soovib lasta hooldustöid ja remonti teha ainult STIHLi müügiesinduses.

STIHLi müügiesinduste töötajaid koolitatakse regulaarselt ja nende käsutuses on tehniline teave.

Kasutage ainult tööriistu, tarvikuid ja lisaseadmeid, mille on STIHL selle seadme jaoks lubanud, või tehniliselt samaväärseid osi, muidu võib tekkida inimeste vigastamise või seadme kahjustamise oht. Küsimuste korral pöörduge müügiesindusse.

STIHLi originaaltööriistad, -tarvikud ja -varuosad on oma omadustelt optimaalselt seadme ning kasutaja nõudmistega kooskõlastatud. STIHLi originaalvaruosi võib ära tunda STIHLi varuosanumbri järgi, kirjast STIHL ning vajaduse korral ka STIHLi varuosamärgistusest. Väikestel detailidel võib olla ka ainult märgistus.

Hoidke hoiatuste ja juhistega klepsud alati puhtad ning loetavad. Kahjustatud või kaduma läinud klepsud tuleb asendada uute originaalsiltidega STIHLi müügiesindusest. Kui mõni detail asendatakse uuega, jälgige, et uus osa saaks samasuguse klepsu.

Lõiketerade juures teostage töid ainult paksude töökinnastega ja äärmiselt ettevaatlikult.

Et seade oleks turvaliselt töökorras, hoolitsege selle eest, et kõik poldid ja mutrid, eriti aga kõik lõikeinstrumendi poldid ja kinnituselemendid oleksid korralikult kinni.

Kontrollige kogu seadet regulaarselt, eriti aga seadme seismapanemisel enne pikemat tööpauzi (talv), et ei esineks kulumist ja kahjustusi. Vahetage kulunud või kahjustatud osad ohutustehnilistel põhjustel kohe välja, et seade oleks alati ohutu ja töökorras.

Kui hooldustööde ajaks eemaldati detaile või kaitseseadiseid, siis tuleb need kohe nõuetekohaselt tagasi panna.

6.10 Hoiulepanek pikemate tööpauaside korral

Enne hoiulepanekut

- laadige aku; (⇒ 15.8)
- valige kõrgeim ohutusaste; (⇒ 11.16)
- aktiveerige seadmelukk. (⇒ 5.2)

Tagage, et seade oleks kaitstud volitamata kasutuse eest (nt lapsed).

Hoidke seadet töökorras.

Seade tuleb enne hoiulepanekut (nt talvepausi) põhjalikult puhastada.

Laske seadmel u 5 minutit jahtuda, enne kui te selle kinnisesse ruumi paigutate.

Hoiukoht peab olema kuiv, külmumiskindel ja lukustatav.

Kunagi ärge hoidke seadet lahtise tule või muu kuumaalika (nt ahju) läheduses.

6.11 Jäätmekäitlus

Jäätmed võivad inimesi, loomi ja keskkonda kahjustada ning seetõttu tuleb need korrektselt suunata jäätmekäitlusse.

Pöörduge oma jäätmekäitluskeskuse poole või oma müügiesindusse, et teada saada, kuidas jäätmeid nõuetekohaselt käidelda. STIHL soovib ettevõtte STIHL müügiesindust.

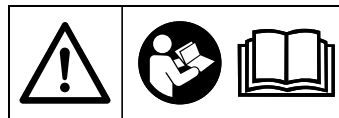
Tagage, et oma aja ära töötanud seade suunatakse nõuetekohaselt jäätmekäitlusse. Tehke seade enne jäätmekäitlusse andmist kasutuskõlbmatuks. Eemaldage õnnetuste vältimiseks kindlasti robotniiduki võrguadapter, aku ja juhtkonsool.

Vigastusohht niitmisteraga!

Ärge jätke kunagi ka oma aja äraelanud muruniidukit järelevalveta. Tagage, et masinat ja eriti niitmistera hoitakse lastele kättesaamatus kohas.

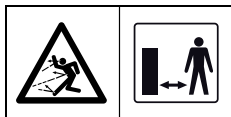
Aku tuleb seadmest eraldi jäätmekäitlusse anda. Tuleb tagada, et akud antakse jäätmekäitlusse keskkonda säästvalt.

7. Sümbolite kirjeldus



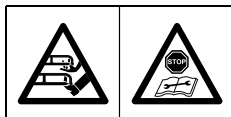
Hoiatus!

Enne kasutuselevõttu lugege kasutusjuhendit.



Hoiatus!

Ärge minge töötavale seadmele liiga lähedale.
Hoidke kolmandad isikud ohutsoonist eemal.



Hoiatus!

Blokeerige seade enne selle ülestõstmist või selle juures tööde tegemist.



Hoiatus!

Ärge istuge ega ronige seadme peale.



Hoiatus!

Ärge kunagi puudutage pöörlevat tera.



Hoiatus!

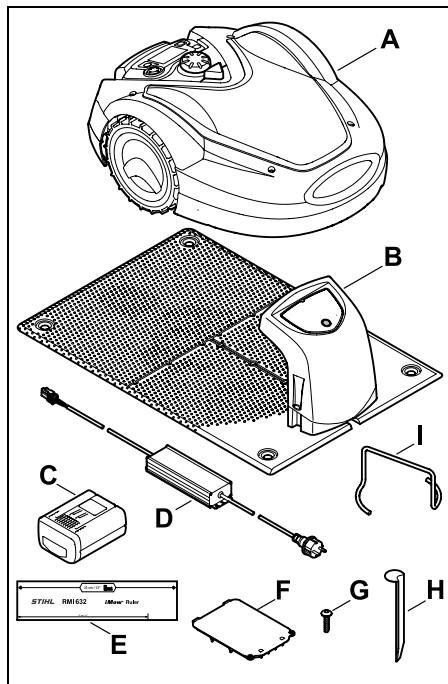
Hoidke lapsed niitmise ajal seadmest ja niidupinnast eemal.



Hoiatus!

Hoidke koerad ja teised koduloomad niitmise ajal seadmest ja niidupinnast eemal.

8. Tarnekomplekt



Tähis	Nimetus	Arv
A	Robotniiduk	1
B	Dokkimisjaam	1
C	Aku	1
D	Toiteadapter	1

Tähis	Nimetus	Arv
E	iMow Ruler	2
F	Akukambri kate	1
G	Kruvi	2
H	Dokkimisjaama kinnitusvair	4
I	Liugplaadi tõmmits	1
–	Kasutusjuhend	1
–	Läbikäigušabloon	1

9. Esmakordne paigaldamine

Selleks, et paigaldamine toimuks lihtsalt, kiiresti ja töökindlalt, järgige suuniseid ja märkusi, eriti traadi paigalduskaugust 33 cm. (⇒ 9.10)

Niidetud ala saab suurendada, paigaldades piiramistraadi servale lähemale. (⇒ 12.17) Ohutuks tööks tuleb traadi paigalduskaugus kohandada kohalike tingimustega.

9.1 Dokkimisjaama puudutavad juhised

Nõuded dokkimisjaama asukohale

- **Kaitstud, varjuline.**
Otsene päikese kiirgus võib kõrgendada seadme temperatuuri ja pikendada aku laadimise aegu.
Dokkimisjaamale võib monteerida tarvikuna saadaoleva varikatuse. See kaitseb robotniidukit paremini ilmastikumõjude eest.
- **Hästi nähtav.**
Dokkimisjaam peab olema soovitud asukohas hästi märgatav, et see ei põhjustaks komistamist.

– **Sobiva pistikupesa vahetus läheduses.**

Võrguühendus tohib asetseda dokkimisjaamast vaid nii kaugel, et vastavate voolukaablitega saaks ühendada dokkimisjaama otse võrku, võrguadapteri voolukaablit muuta ei tohi.

Soovitav on kasutada ülepingekaitsega pistikupesa.

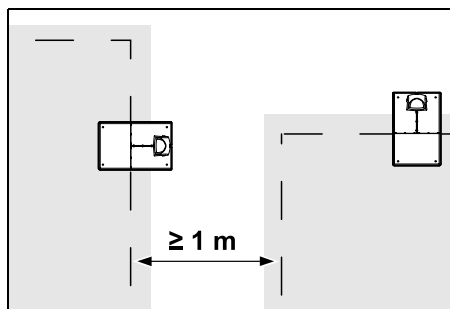
– **Ilma häireallikateta.**

Metallid, raudoksiidid, magnetilised või elektrit juhtivad materjalid või varem paigaldatud piiramistraadid võivad niitmist häirida. Need häireallikad on soovitatav eemaldada.

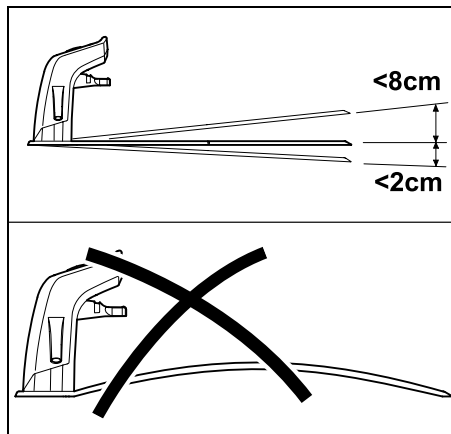
– **Horisontaalne ja tasane.**

Ettevalmistus

- Niitke muru enne esmakordset paigaldamist tavalise muruniidukiga (muru optimaalne kõrgus 2–4 cm).
- Kõva ja kuiva pinna puhul niisutage niidupinda kergelt, et lihtsustada kinnitusvaiade maasse löömist.



Niidupinnad ei tohi kattuda. Kahe niidupinna piiramistraatide vaheline kaugus peab olema ≥ 1 m.

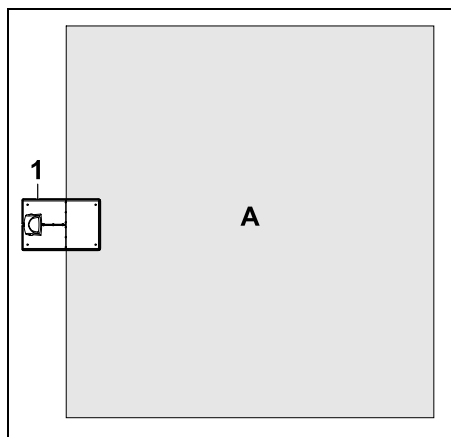


Dokkimisjaama kalle tohib olla max 2 cm tahapoole ja 8 cm ettepoole. Ärge kunagi alusplaati painutage. Ebatasasused tuleb alusplaadi alt kõrvaldada, et see asuks kogu pinnaga maapinnal.

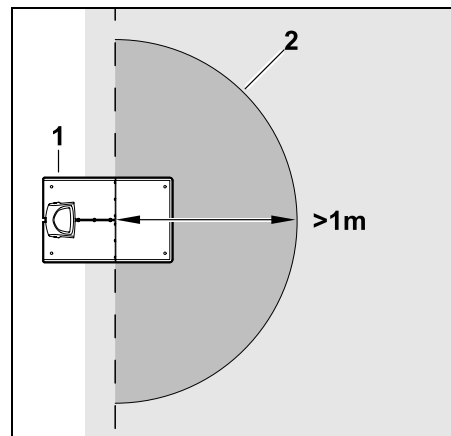
Paigaldamisvõimalused

Dokkimisjaama võib paigaldada niidupinnale või sellest väljapoole.

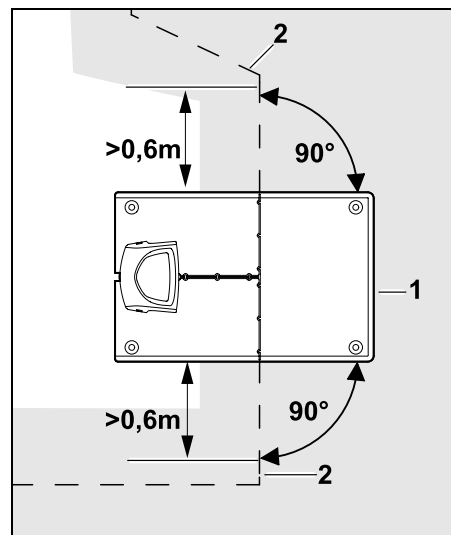
Niidupinnal asuv dokkimisjaam



Dokkimisjaam (1) paigaldatakse niidupinnale (A), otse selle servale.

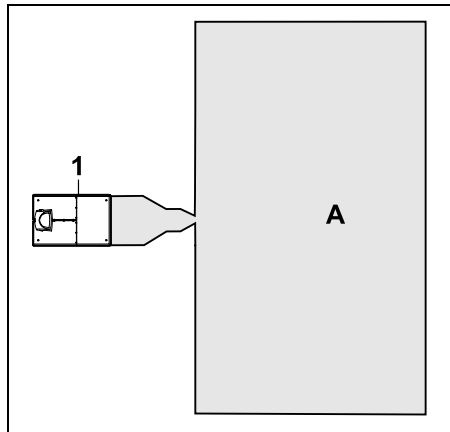


Dokkimisjaama (1) ees peab pind (2) olema vähemalt 1 m raadiuses tasane ja vaba. Künkad ja süvendid tuleb kõrvaldada.



Enne ja pärast dokkimisjaama (1) paigaldage piiramistraat (2) **0,6 m** otse ja alusplaadi suhtes täisnurga all. Seejärel vedage piiramistraat mööda niidupinna äärt.

Niidupinnaväline dokkimisjaam

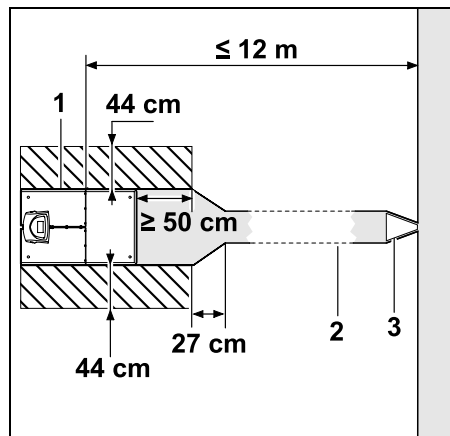


Dokkimisjaam (1) paigaldatakse väljapoole niidupinda (A).



Niidupinnavälise dokkimisjaama korral tuleb nihutatud kodusõitmiseks paigaldada **juhtkaablid**. (⇒ 12.12)

Niidupinnavälise dokkimisjaama ruumivajadus



Selleks, et dokkimisjaama sisenemine ja sealt väljumine toimuks korrektselt, peab dokkimisjaam (1) olema paigaldatud läbikäiguga (2), nagu joonisel näidatud. Alad dokkimisjaama ümber ning väljaspool piiramistraati peavad olema tasased ja vabalt sõidetavad. Künkad ja süvendid tuleb kõrvaldada.

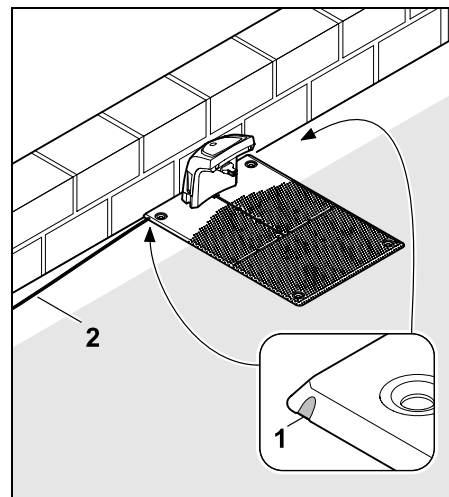
Läbikäik (2) paigaldatakse läbikäigušabloon (3) abil. (⇒ 12.11)

Minimaalne kaugus alusplaadist läbikäigu alguseni: **≥ 50 cm**

Vaba pinna laius külgsuunas: 44 cm

Maksimaalne kaugus niidupinnast: ≤ 12 m

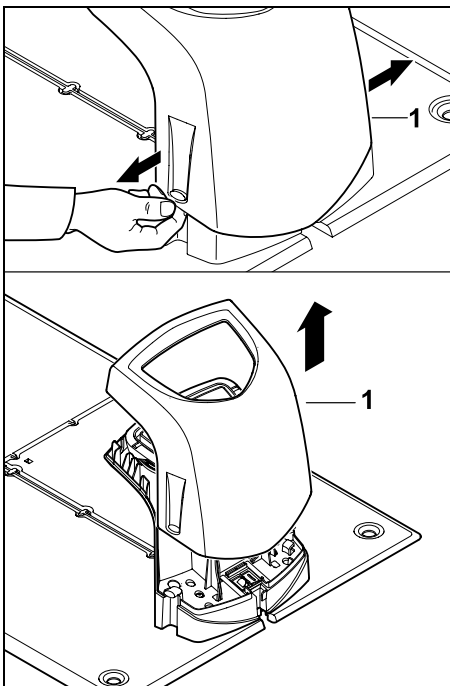
Dokkimisjaama paigaldamine seina äärde



Kui dokkimisjaam paigaldatakse seina äärde, tuleb alusplaadist kombitangidega kas vasakult või paremalt poolt detail (1) välja murda, et teha ruumi võrgukaablile (2).

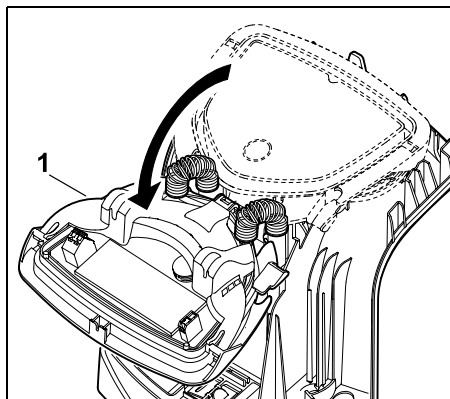
9.2 Dokkimisjaama ühendused

Katte eemaldamine

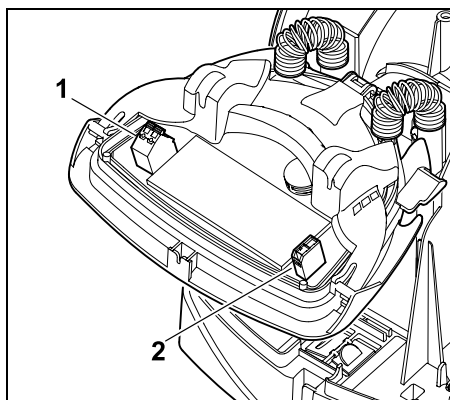


Tõmmake kate (1) kergelt vasakult ja paremalt poolt lahti ning eemaldage suunaga ülespoole, nagu on joonisel näidatud.

Paneeli lahtipööramine

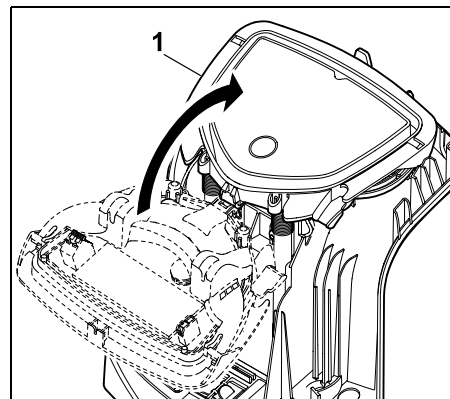


Pöörake paneel (1) suunaga ette lahti. Hoidke paneeli lahtises asendis, kuna muidu pööravad liigendvedrud selle automaatselt kinni.



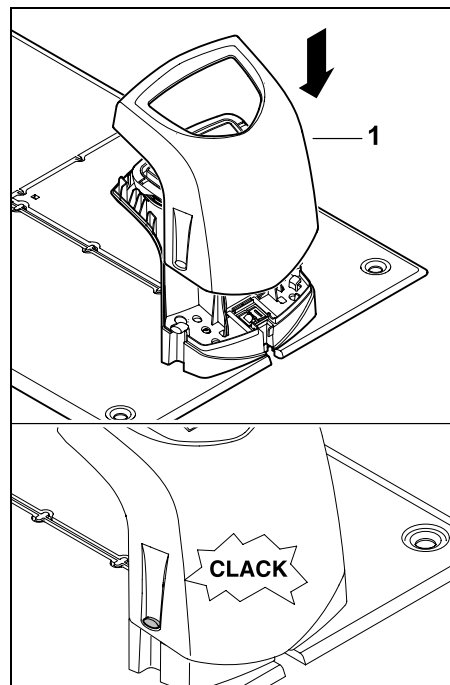
Piiramistraadiühendused (1) ja voolukaabel (2) on suletud paneeli korral ilmastikumõjude eest kaitstud.

Paneeli kinnipööramine



Pöörake paneel (1) suunaga taha kinni, ärge seejuures kaableid kinni kiiluge.

Katte paigaldamine

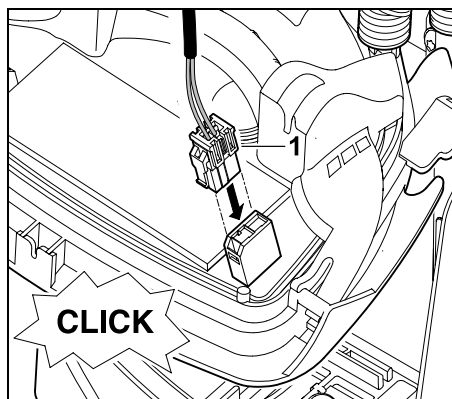


Paigaldage kate (1) dokkimisjaamale ja laske fikseeruda, ärge seejuures kaableid kinni kiiluge.

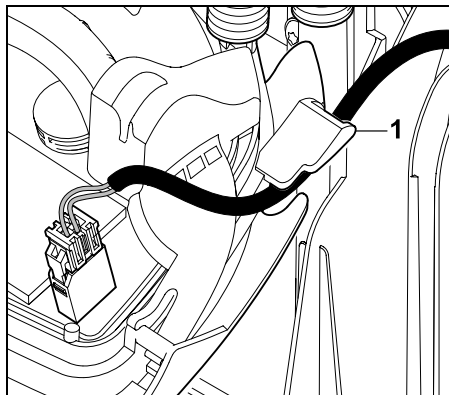
9.3 Võrgujuhtme ühendamine dokkimisjaamaga

i Märkus: pistik ja ühenduspesa peavad olema puhtad.

- Eemaldage dokkimisjaama kate ja pöörake paneel lahti. (⇒ 9.2)

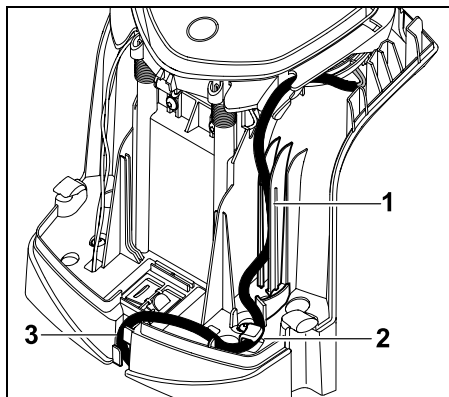


Ühendage võrguadapteri (1) pistik dokkimisjaama trükkplaadiga.



Lükake volükaabel läbi kaablijuhiku (1) paneelil.

- Pöörake paneel kinni. (⇒ 9.2)

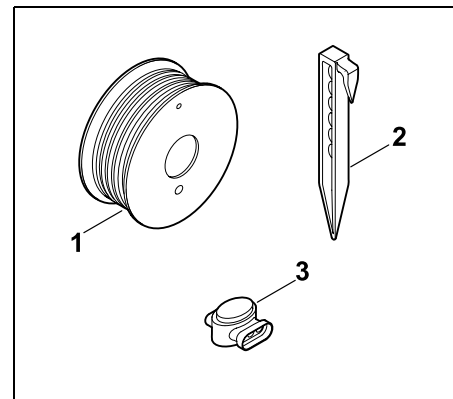


Lükake volükaabel kaablijuhikusse (1) ning viige siis läbi tõmbetõkise (2) ja kaablikanal (3) võrguadapterini, nagu joonisel näidatud.

- Sulgege dokkimisjaama kate. (⇒ 9.2)

9.4 Paigaldustarvikud

Kui piiramistraati ei paigalda edasimüüja, siis on vaja täiendavaid, tarnekomplektis mitte sisalduvaid paigaldustarvikuid, et robotniiduki saaks kasutusele võtta. (⇒ 18.)



Paigalduskomplektid sisaldavad piiramistraadi rulli (1), kinnitusvau (2) ja traadi ühendusklemme (3). Paigalduskomplektis võib olla lisaosi, mida paigaldamiseks ei ole vaja.

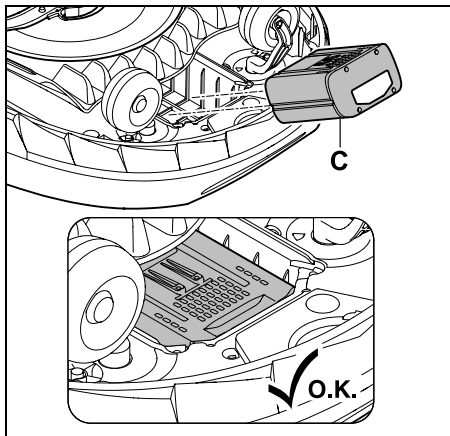
9.5 Aku paigaldamine

i Liitium-ioonakusid tuleb käidelda eriti hoolikalt. STIHL soovib lasta aku paigaldada STIHL-i müügiesinduses. Defektset akut tohib vahetada ainult STIHL-i müügiesindus.

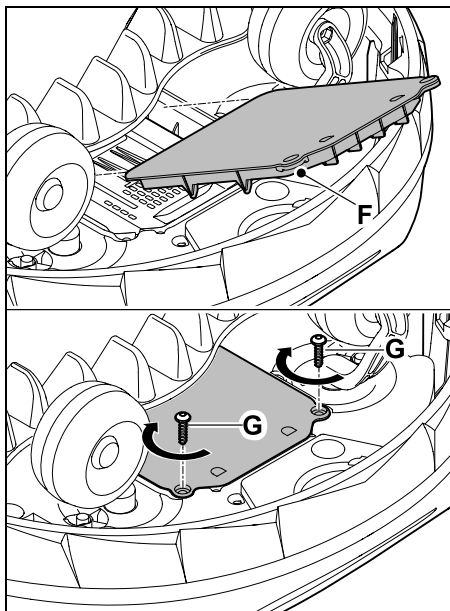
Aku jääb püsivalt robotniidukisse, eemaldamine on vajalik ainult seadme jäätmekäitlusesse suunamise korral. (⇒ 20.1)

- Valige madalaim niitmiskõrgus (aste 1). (⇒ 9.6)

- Asetage robotniiduk sobivale pinnale, alumine külg pealpool.



Paigaldage aku (C), nagu on joonisel näidatud, ja fikseerige.



Paigaldage kate (F) ja keerake kruvid (G) kinni. Ärge ületage maksimaalset pöördemomenti 1–2 Nm.

- Tõstke robotniiduk ratastele.

9.6 Niitmiskõrguse reguleerimine

i Esimestel nädalatel, kuni piiramistraat on muru sisse kasvanud, seadke niitmiskõrgus vähemalt **5. astmele**, et mitte kahjustada piiramistraati ja tagada ohutu töö.

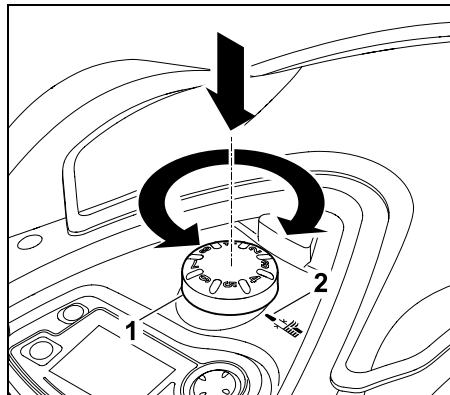
Astmed **1, 2, 3** ja **4** on erikõrgused väga tasaste muruplatside jaoks (maapinna ebatasasused < +/-1 cm).

Vähim niitmiskõrgus:

1. aste (20 mm).

Suurim niitmiskõrgus:

8. aste (60 mm).



Vajutage ja keerake pöördnuppu (1). See lukustab lahtilaskmisel uuesti. Märgistus (2) osutab valitud niitmiskõrgusele.

i Pöördnupu saab regulaatori küljest üles lahti tõmmata. See täidab ohutuseesmärgi: sest nii ei saa seadet pöördnupust üles tõsta ega kanda.

9.7 Nõuanded esimeseks paigalduseks

Robotniiduki paigaldamisel on abiks paigaldusabiline. Programm juhib teid läbi esmakordse installimisprotsessi.



- Keele, kuupäeva ja kellaaja seadistamine
- Dokkimisjaama installimine
- Piiramistraadi paigaldamine
- Piiramistraadi ühendamine
- Robotniiduki ja dokkimisjaama ühendamine
- Paigalduse kontrollimine
- Robotniiduki programmeerimine
- Esmakordse installimise lõpetamine

Paigaldusabilise etapid tuleb täielikult läbi käia, alles seejärel on robotniiduk kasutusvalmis.

i Kodulehel www.stihl.com saate vaadata **paigaldusvideot**. Lisateavet robotniiduki paigaldamise kohta saate STIHL-i edasimüüjalt.

Paigaldusabilise saab pärast taastamist (tehase seadistuste taastamist) uuesti aktiveerida. (⇒ 11.17)

Ettevalmistus

- Niitke muru enne esmakordset installimist tavalise muruniidukiga (muru optimaalne kõrgus 3–4 cm).
- Kõva ja kuiva pinna puhul niisutage niidupinda kergelt, et lihtsustada kinnitusvaiade maasse lõomist.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** STIHL-i müügiesindaja peab robotniiduki aktiveerima ja siduma omaniku meiliaadressiga. (⇒ 10.)



Menüüde kasutamisel järgige peatükki „Kasutusnõuanded”. (⇒ 11.1)

Rist-juhttrauaga tehakse valikuid, valitakse menüüpunkte ja lülitusi.

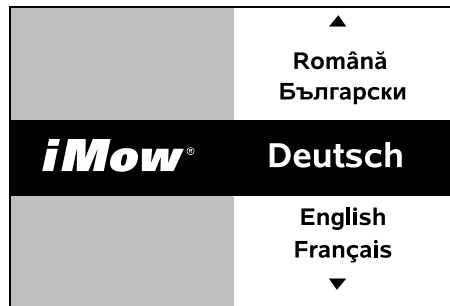
OK-klahviga avatakse alammenüü ja kinnitatakse valikut.

Tagasi-klahviga väljutakse aktiivsest menüüst ja liigutakse paigaldusabilises sammu võrra tagasi.

Kui esmakordsel installimisel tekib vigu või tõrkeid, ilmub ekraanile selle kohta teade. (⇒ 24.)

9.8 Keele, kuupäeva ja kellaaja seadmine

- Vajutage seadme ja paigaldusabilise aktiveerimiseks juhtkonsoolil mõnda suvalist nuppu.



Valige soovitud ekraanikeel ja kinnitage nupuga OK.

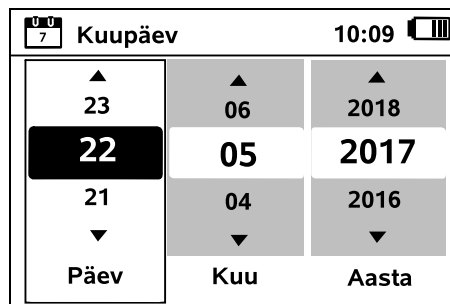
OK



Kinnitage keelevalik nupuga OK või valige Muutmine ja valige keel uuesti.

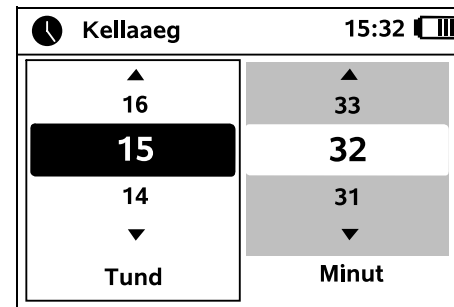
OK

- Kui nõutakse, sisestage robotniiduki 9-kohaline seerianumber. See number on trükitud tüübisildile (kleebis juhtkonsooli all asuvas hoidikus).



Seadke rist-juhttrauaga tegelik kuupäev ja kinnitage klahviga OK.

OK



Seadistage rist-juhttrauaga tegelik kellaaeg ja kinnitage klahviga OK.

OK

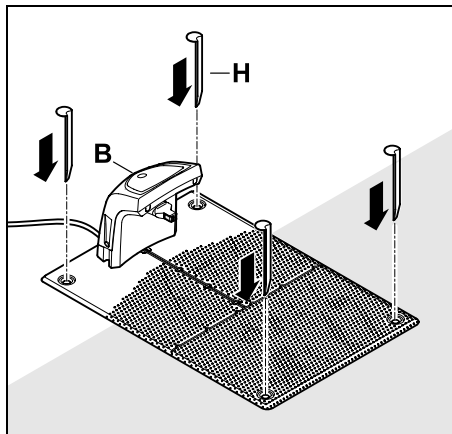
9.9 Dokkimisjaama installimine



Järgige peatükki „Dokkimisjaama puudutavad juhised” (⇒ 9.1) ja paigaldusnäiteid (⇒ 27.) selles kasutusjuhendis.



- Ühendage voolukaabel dokkimisjaamaga. (⇒ 9.2)
- Dokkimisjaama paigaldamisel seinäärde paigutage voolukaabel alusplaadi alla. (⇒ 9.1)



Kinnitage dokkimisjaam (B) soovitud asukohas nelja kinnitusvaiaga (H).

- Paigaldage võrguadapter väljapoole niidupinda (kaitstuna otsese päikesekiirguse, niiskuse ja märja eest) ning kui vaja, kinnitage seina külge.

! Võrguadapteri nõuetekohane töötamine on tagatud ainult siis, kui **keskkonnatemperatuur** jääb **0 °C** ja **40 °C** vahele.

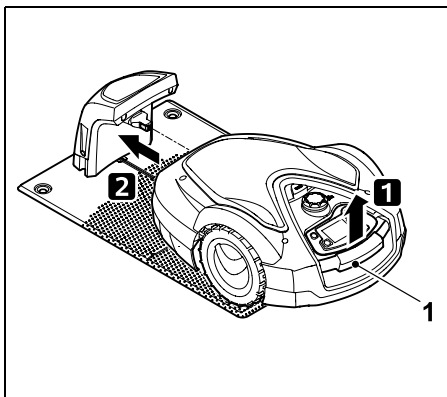
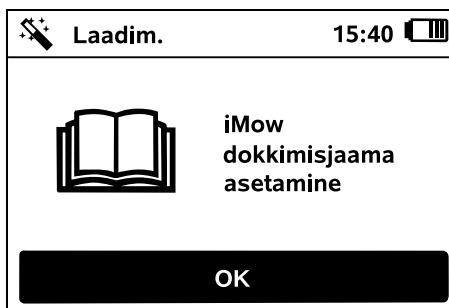
- Kõik voolukaablid tuleb paigaldada väljapoole niidupinda, eriti väljapoole niitmistera tegevusulatust, ja maasse kinnitada või peita kaablikanali sisse.
- Dokkimisjaama läheduses tuleb voolukaabel lahti rullida, et vältida tõrkeid traadi signaalis.
- Ühendage võrgupistik.

i Dokkimisjaamal vilgub kiiresti punane LED, kuni piiramistraati ei ole ühendatud. (⇒ 13.1)

- Vajutage pärast tööde lõpetamist juhtkonsoolil nuppu OK.

OK

i **Välise dokkimisjaama korral**
Pärast esmast paigaldamist paigutage vähemalt üks käivituspunkt dokkimisjaama lähikäigust väljapoole. Määrake käivitussagedus nii, et 10st niitmise 0 (0/10) käivitustsid dokkimisjaamast (käivituspunkt 0). (⇒ 11.15)



Tõstke robotniiduk kandesangast (1) veidi ülespoole, et veorattad vabastada. Lükake seade esiratastele toetades dokkimisjaama.

Seejärel vajutage juhtkonsoolil nuppu OK.

OK

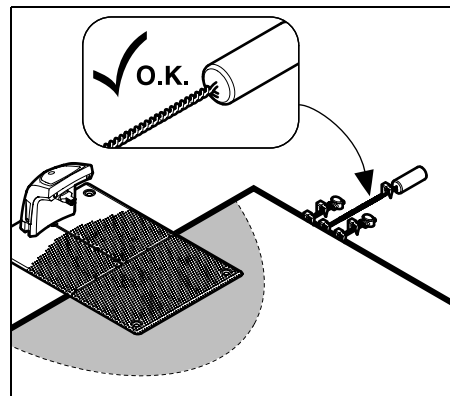
i Kui aku on tühjaks saanud, ilmub pärast dokkimist ekraani ülemisse parempoolsesse nurka akumärgise asemel võrgupistiku märgis ja aku laeb piiramistraadi paigaldamise ajal. (⇒ 15.8)

9.10 Piiramistraadi paigaldamine

i Enne traadi paigaldamist lugege läbi peatükk „Piiramistraat” ja järgige seda. (⇒ 12.)

Eriti seda, mis puudutab paigaldamise **plaanimist**, **traadi lubatud kaugusi**, **tõkestatud alade**, **traadivarude**, **ühendusradade**, **lisapindade** ja **lähikäikude** arvestamist paigaldamise käigus.

Väikese niidupinna (< 100 m²) või traadi pikkuse < 175 m korral tuleb koos piiramistraadiga paigaldada tarvik **AKM 100**.





Kasutage ainult originaalkinnitusvaui ja originaalpiiramistraati. Paigalduskomplektid vajalike paigaldusmaterjalidega on tarvikutena saadaval STIHL-i müügiesindustes. (⇒ 18.)

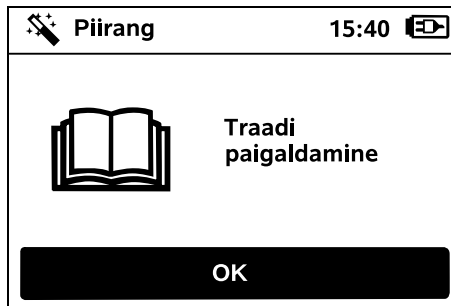
Joonistage traadi paigutus aiaplaanile. Kandke joonisele järgmised andmed:

- **Niidupinna kontuur** koos oluliste takistuste, piiride ja tõkestatud aladega, kus robotniiduk töötada ei tohi. (⇒ 27.)
- **Dokkimisjaama** asukoht. (⇒ 9.9)
- **Piiramistraadi** asend. Piiramistraat kasvab peagi maapinna sisse ega ole enam nähtaval. Olge eriti hoolikas takistusi ümbritseva traadi paigutuse ülestähendamisel.
- **Traadi ühendusklemmide** asukoht. Mõne aja pärast pole traadi ühendusklemmid enam nähtaval. Märkige nende asukoht üles, et neid saaks vajaduse korral välja vahetada. (⇒ 12.16)

Piiramistraat tuleb katkematu aasana ümber terve niidupinna paigaldada. Maksimaalne pikkus: **500 m**

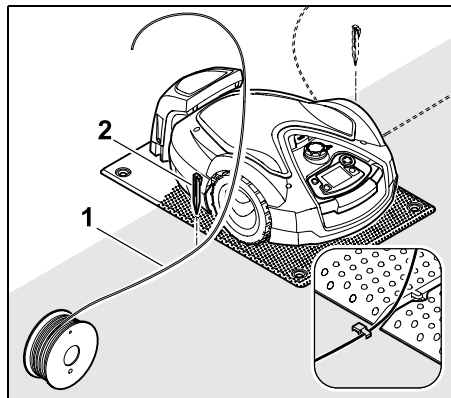


Robotniiduk ei tohi üheski kohas olla piiramistraadist kaugemal kui 35 m, kuna muidu ei ole traadi signaal tuvastatav.

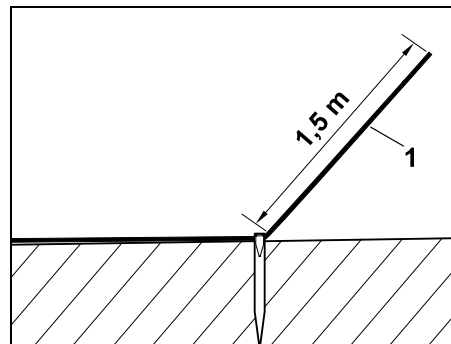


Paigaldage piiramistraat, alustades dokkimisjaamast. Paigaldus on niidupinnale paigaldatud dokkimisjaama ja niidupinnavälise dokkimisjaama korral erinev.

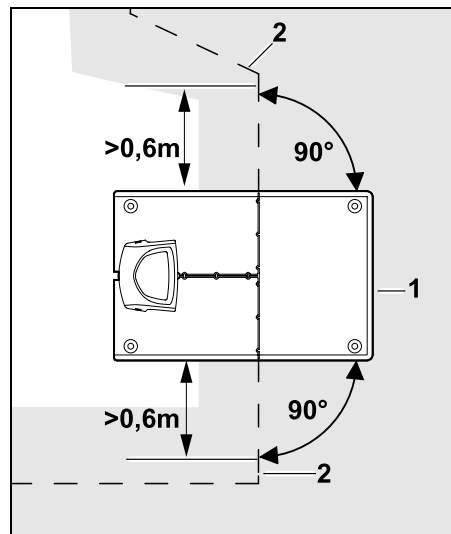
Algus niidupinnale paigaldatud dokkimisjaama korral



Kinnitage piiramistraat (1) alusplaadist **vasakul** või **paremal** pool otse traadi väljumiskoha kõrval kinnitusvaiaga (2) maapinda.



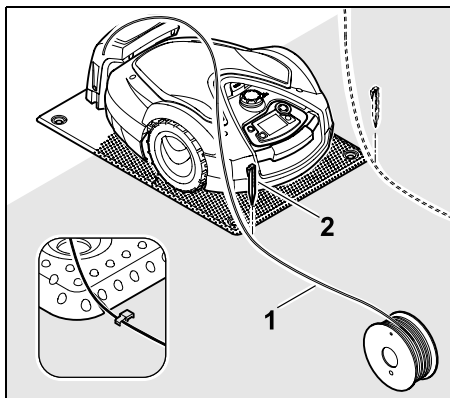
Jätke umbes **1,5 m** pikkune vaba traadiots (1).



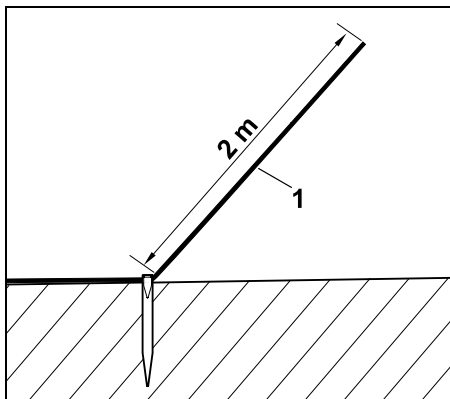
Enne ja pärast dokkimisjaama (1) paigaldage piiramistraat (2) **0,6 m** otse ja alusplaadi suhtes täisnurga all. Seejärel vedage piiramistraat mööda niidupinna äärt.

i Kui kasutate nihutatud kojusõitmist (koridori), paigaldage piiramistraat enne ja pärast dokkimisjaama vähemalt **1,5 m** jagu otse ja alusplaadi suhtes täisnurga all. (⇒ 11.14)

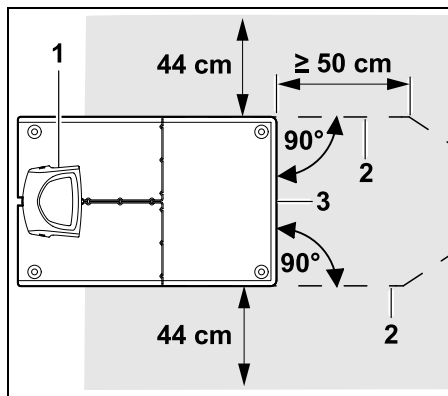
Algus niidupinnavälise dokkimisjaama korral



Kinnitage piiramistraat (1) alusplaadi taga **vasakul** või **paremal** pool otse traadi väljumiskoha kõrval maapinda kinnitusvaiaga (2).



Jätke umbes **2 m** pikkune vaba traadiots (1).

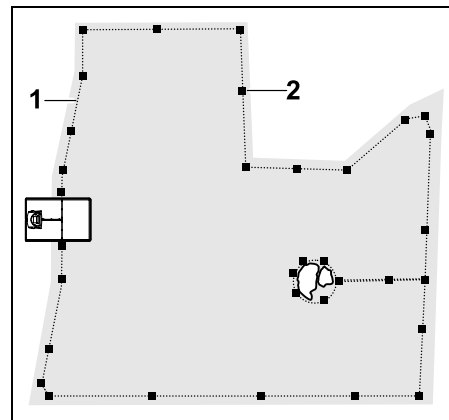


Enne ja pärast dokkimisjaama (1) paigaldage piiramistraat (2) kaugusel 50 cm alusplaadi suhtes täisnurga alla. Seejärel saab paigaldada läbikäigu (⇒ 12.11) või vedada piiramistraat mööda niidupinna äärt.

Alusplaadi (3) mõlema külje pool peab olema vähemalt 44 cm laiune vabalt sõidetav pind.

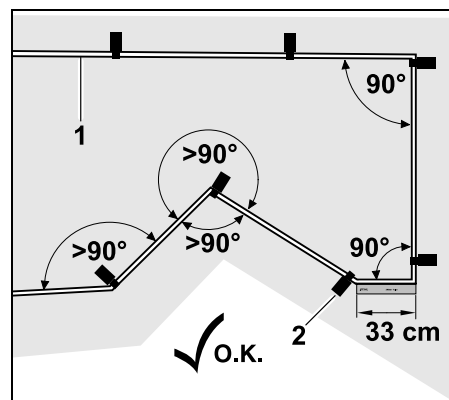
i Lisateavet niidupinnavälise dokkimisjaama paigaldamise kohta leiate peatükist „Paigaldusnäited”. (⇒ 27.)

Traadi paigaldamine niidupinnale



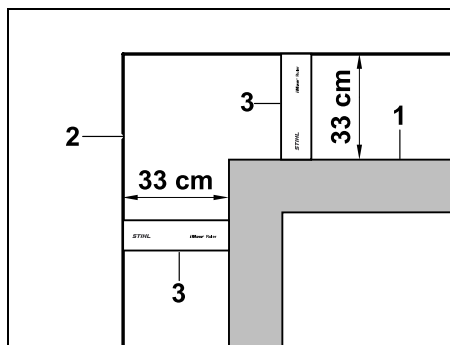
Paigaldage piiramistraat (1) ümber niidupinna ja ümber takistuste (⇒ 12.9) ning kinnitage kinnitusvaiadega (2) maapinna külge. Kontrollige kaugusi iMow Ruleriga. (⇒ 12.5)

i Robotniiduk ei tohi üheski kohas olla piiramistraadist kaugemal kui 35 m, kuna muidu ei ole traadi signaal tuvastatav.



Vältige teravnurkadena (alla 90°) paigaldamist. Teravate murunurkade korral kinnitage piiramistraat (1) kinnitusvaiadega (2) maasse, nagu joonisel näidatud on.

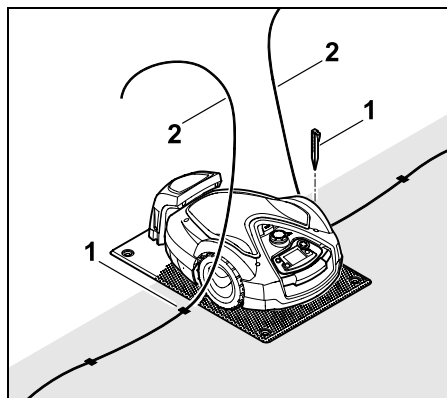
Pärast 90° nurka tuleb traat enne järgmise nurga paigaldamist vähemalt iMow Ruleri pikkuselt otse vedada.



Paigaldades ümber kõrgete takistuste, nt müüri- või peenrakastide (1), tuleb nurkades säilitada traadi lubatud kaugus, et robotniiduk ei riivaks takistust. Paigaldage piiramistraat (2) iMow Ruleriga (3), nagu joonisel näidatud.

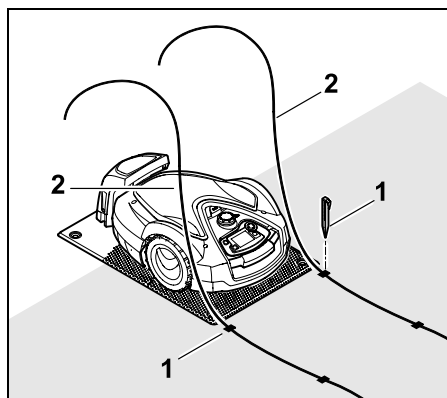
- Kui vaja, pikendage piiramistraati kaasasolevate traadi ühendusklappidega. (⇒ 12.16)
- Mitme kokkukuuluva niidupinna korral paigaldage lisapinnad (⇒ 12.10) või ühendage niidupinnad läbikäikudega. (⇒ 12.11)

Viimane kinnitusvai niidupinnal asuva dokkimisjaama korral



Kinnitage viimane kinnitusvai (1) alusplaadist vasakul või paremal pool otse traadi väljumiskoha kõrvale. Lõigake piiramistraat (2) läbi, jättes u 1,5 m pikkuse vaba traadiotsa.

Viimane kinnitusvai niidupinnavälise dokkimisjaama korral



Kinnitage viimane kinnitusvai (1) alusplaadi taga vasakul või paremal pool otse traadi väljumiskoha kõrvale. Lõigake piiramistraat (2) läbi, jättes u 2 m pikkuse vaba traadiotsa.

Traadi paigaldamise lõpetamine

- Kontrollige piiramistraadi kinnitusi maasse, etalonina piisab ühest kinnitusvaiast meetri kohta. Piiramistraat peab alati asetsema muru peal. Lõigake kinnitusvaiad üleni maasse.

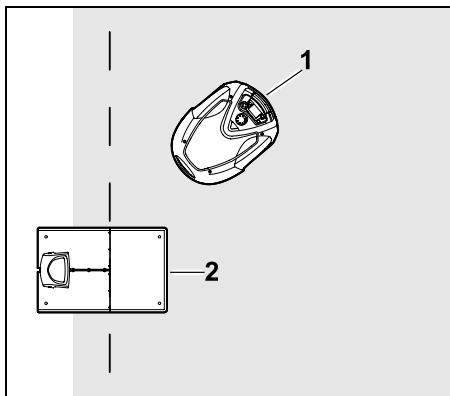
- Vajutage pärast tööde lõpetamist juhtkonsoolil nuppu OK.

OK

- ! Kui aku on liiga tühi, et paigaldusabilise ülejäänud etappe sooritada, kuvatakse vastav teade. Sellisel juhul jätke robotniiduk dokkimisjaama ja laadige akut edasi.
- Nupuga OK paigaldusabilise järgmisesse etappi liikumine on alles siis võimalik, kui akupinge on piisav.

9.11 Piiramistraadi ühendamine





Asetage robotniiduk (1) dokkimisjaama (2) taha niidupinnale, nagu joonisel on näidatud, seejärel vajutage nuppu OK.

OK



Eemaldage toiteadapteri pistik vooluvõrgust ja vajutage nuppu OK.

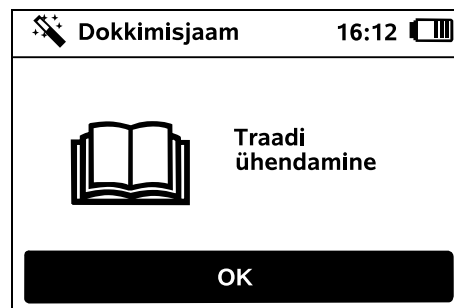
OK



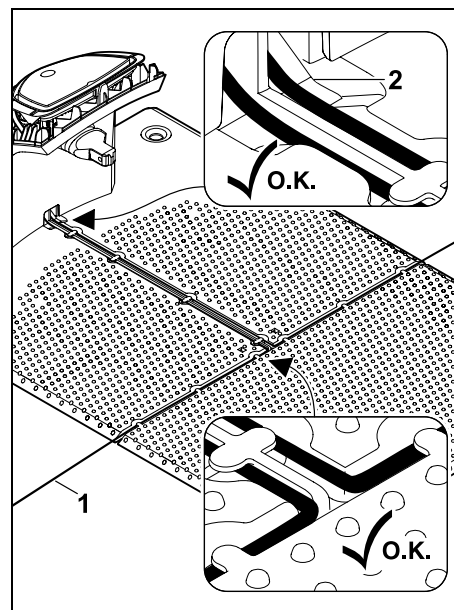
Eemaldage kate. (⇒ 9.2)

Seejärel vajutage juhtkonsoolil nuppu OK.

OK

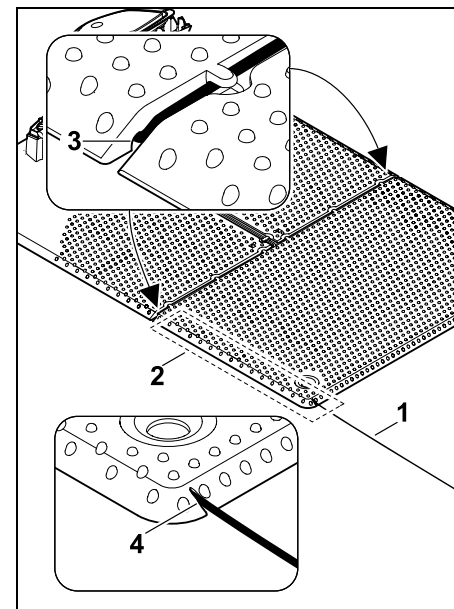


Piiramistraat niidupinnal asuva dokkimisjaama korral

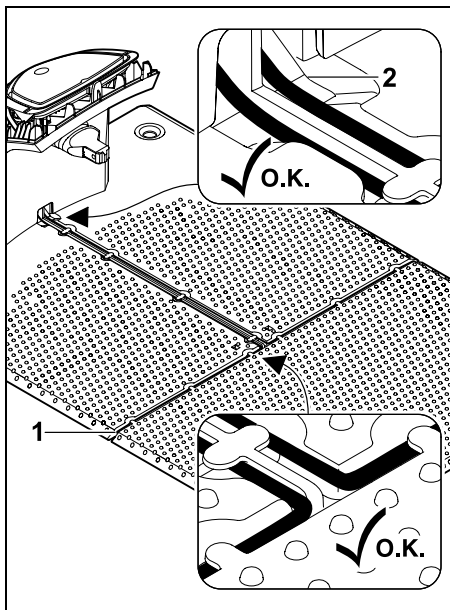


Vedage piiramistraat (1) alusplaadi kaablijuhikutesse ja läbi sokli (2).

Piiramistraat niidupinnavälise dokkimisjaama korral



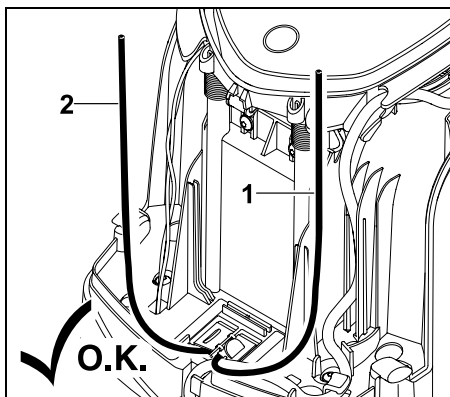
Paigutage piiramistraat (1) alas (2) alusplaadi alla. Selleks lükake traat traadi väljumiskohtadesse (3, 4), vajaduse korral lõdvendage vaiu.



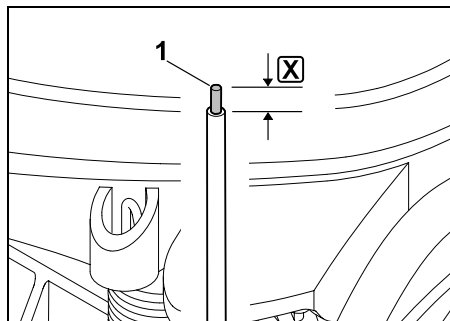
Vedage piiramistraat (1) alusplaadi kaablijuhikutesse ja läbi sokli (2).

Piiramistraadi ühendamine

i Märkus: Kontrollige, et kontaktid oleksid puhtad (ei oleks korrodeerunud, määrdunud vms).

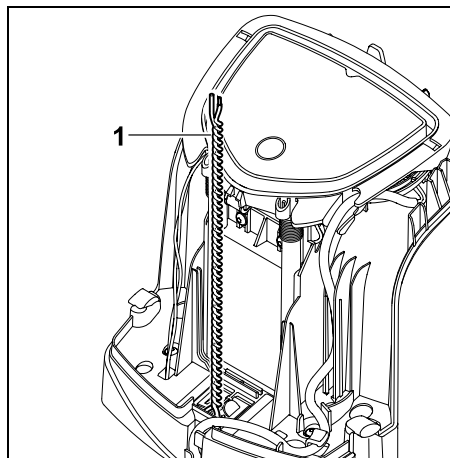


Lühendage vasakpoolne traadiots (1) ja parempoolne traadiots (2) ühepikkuseks. Pikkus traadi väljumiskohast kuni traadiotsani: **40 cm**.



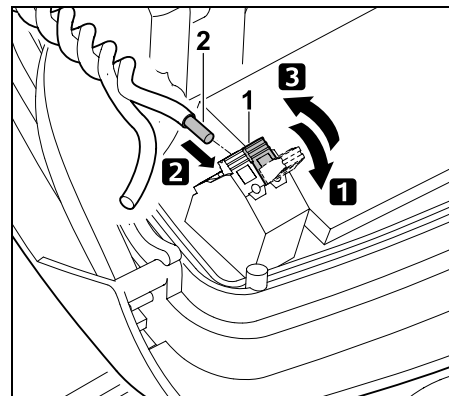
Eemaldage vasakpoolset traadiotsalt (1) sobiva tööriistaga pikkuselt **X** isoleerkiht ja keerutage traadiots kokku.

X = 10-12 mm

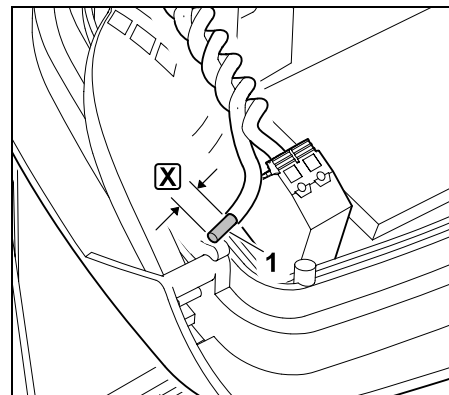


Keerutage vabad traadiotsad (1) omavahel kokku, nagu joonisel näidatud.

- Pöörake paneel lahti ja hoidke selles asendis. (⇒ 9.2)

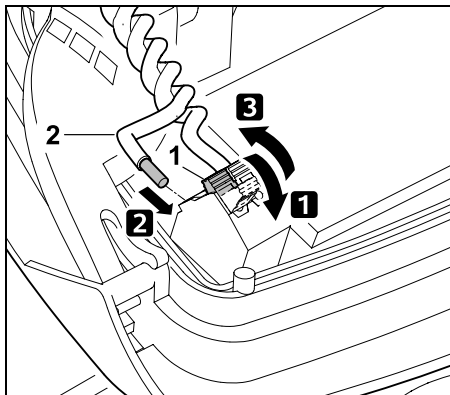


- 1 Avage vasakpoolne kinnitushoob (1).
- 2 Sisestage isoleerkihi traadiots (2) kuni lõpuni klemmplokki.
- 3 Sulgege kinnitushoob (1).

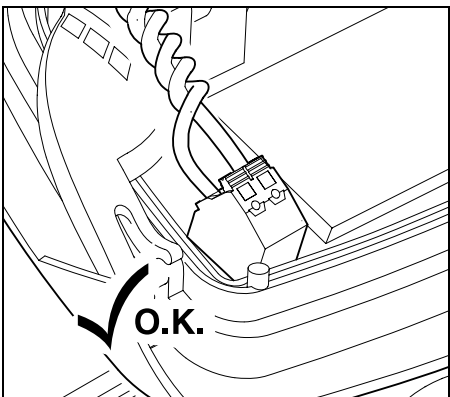


Eemaldage parempoolset traadiotsalt (1) sobiva tööriistaga pikkuselt **X** isoleerkiht ja keerutage traadiots kokku.

X = 10-12 mm

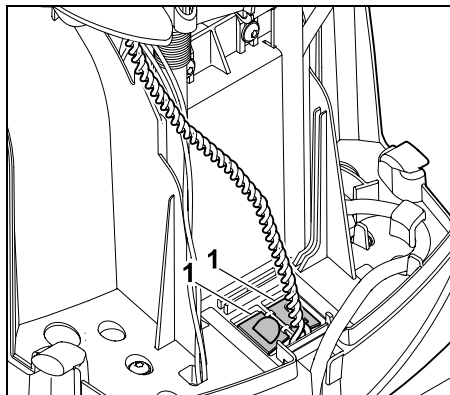


- 1** Avage parempoolne kinnitushoob (1).
- 2** Sisestage isoleerkihita traadiots (2) kuni lõpuni klemmiplokki.
- 3** Sulgege kinnitushoob (1).



Kontrollige traadiotste kinnitust klemmiplokis: mõlemad traadiotsad peavad olema kindlalt fikseeritud.

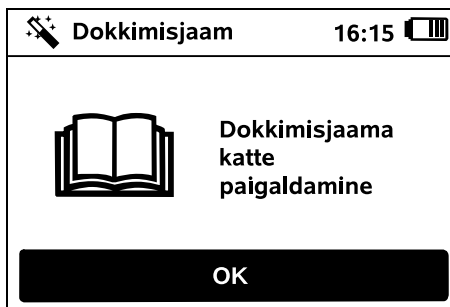
- Pöörake paneel kinni. (⇒ 9.2)



Sulgege kaablikanali katted (1).

- Vajutage pärast tööde lõpetamist juhtkonsoolil nuppu OK.

OK



Paigaldage kate. (⇒ 9.2)

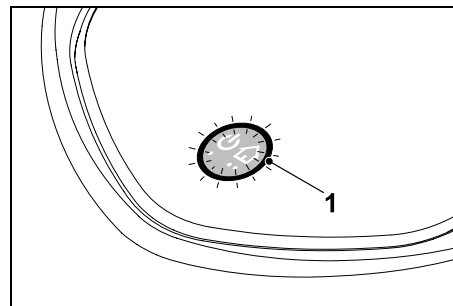
Seejärel vajutage juhtkonsoolil nuppu OK.

OK



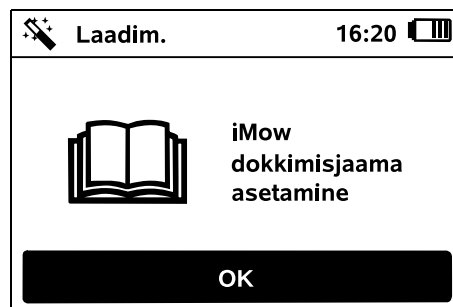
Ühendage toiteadapteri pistik vooluvõrku ja vajutage nuppu OK.

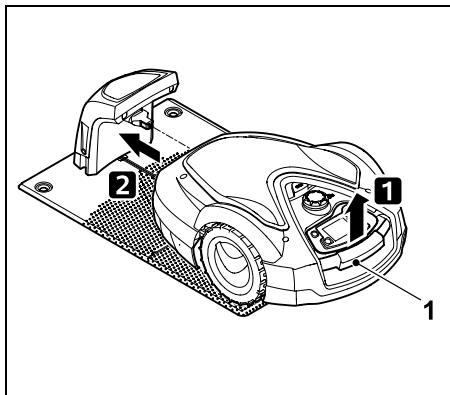
OK



Kui piiramistraat on korrektselt paigaldatud ja dokkimisjaam vooluvõrguga ühendatud, põleb LED (1).

- i** Järgige teavet peatükis „Dokkimisjaama juhtelemendid”, eriti siis, kui LED ei põle, nagu seal on kirjeldatud. (⇒ 13.1)





Tõstke robotniiduk kandesangast (1) pisut üles ja vabastage veorattad koormusest. Lükake seade esiratastele toetades dokkimisjaama.

Seejärel vajutage juhtkonsoolil nuppu OK.

OK

9.12 Robotniiduki ja dokkimisjaama ühendamine



Robotniiduki saab alles siis kasutusele võtta, kui see dokkimisjaama saadetud traadisignaali korrektselt vastu võtab. (⇒ 11.16)



Traadi signaali kontrollimine võib kesta mitu minutit. Kui vajutate punast nuppu STOP seadme peal, ühendamine katkeb ja avaneb paigaldusabilise eelmine samm.

Normaalne vastuvõtt



Traadi signaal OK

Ekraanil kuvatakse tekst „Traadi signaal OK”. Robotniiduk ja dokkimisjaam on nõuetekohaselt ühendatud.



Jätkake esmakordset installimist, vajutades nuppu OK.

OK



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Pärast õnnestunud ühendamist aktiveerub energiarežiim GPRS. (⇒ 11.11)

Häiritud vastuvõtt

Robotniiduk ei võta traadi signaali vastu:

ekraanile kuvatakse tekst „Traadi signaali pole”.



Robotniiduk võtab vastu traadi häiritud signaali:

ekraanile kuvatakse tekst „Traadi sign. kontrollimine”.



Robotniiduk võtab vastu **traadi vale polaarsusega signaali**: ekraanile kuvatakse tekst „Ühendused vahetuses või iMow väljaspool”.



Võimalikud põhjused

- Ajutine tõrge.
- Robotniiduk ei ole dokitud.
- Piiramistraat on ühendatud vale polaarsusega (küljed ära vahetatud).
- Dokkimisjaam on välja lülitatud või ei ole vooluvõrku ühendatud
- Defektsed pistikühendused.
- Piiramistraadi pikkus on alla miinimumi.
- Dokkimisjaama läheduses on kokkuruullitud elektritoitekaabel.
- Piiramistraadi otsad on liiga pikad või üksteisega piisavalt kokku keerutamata.
- Piiramistraadi katkemine.
- Võõrad signaalid, nt mobiiltelefoni või teise dokkimisjaama signaal.
- Dokkimisjaama all on maa-alune elektrikaabel, raudbetoon või segavad metallesemad.
- Piiramistraadi maksimaalne pikkus on ületatud. (⇒ 12.1)

Abinõud

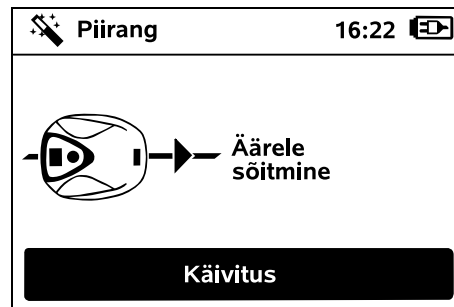
- Korrake ühendamist ilma edasiste abinõudeta.
- Dokkige robotniiduk. (⇒ 15.7)
- Ühendage piiramistraadi otsad õigesti. (⇒ 9.11)

- Kontrollige dokkimisjaama elektritoiteühendust, rullige elektritoitekaabel dokkimisjaama läheduses lahti, ärge asetage seda kokkurullituna maha.
- Kontrollige traadiotste kinnitust klemmiplokis, lühendage liiga pikad traadiotsad või keerutage traadiotsad omavahel kokku. (⇒ 9.11)
- Väikese niidupinna (< 100 m²) või traadi pikkuse < 175 m korral tuleb koos piiramistraadiga paigaldada tarvik **AKM 100**. (⇒ 9.10)
- Kontrollige dokkimisjaama LED-näidikut. (⇒ 13.1)
- Parandage katkine traat.
- Lülitage mobiiltelefonid ja läheduses asuvad dokkimisjaamad välja.
- Muutke dokkimisjaama asukohta või kõrvaldage dokkimisjaama alt häirete allikad.
- Kasutage suurema ristlõikega piiramistraati (lisavarustus).

Pärast nimetatud abinõude rakendamist vajutage nuppu OK ja korra ühendamist.

i Kui traadi signaali ei võeta korrektselt vastu ja kirjeldatud meetodid ei too lahendust, võtke ühendust müügiesindusega.

9.13 Paigalduse kontrollimine

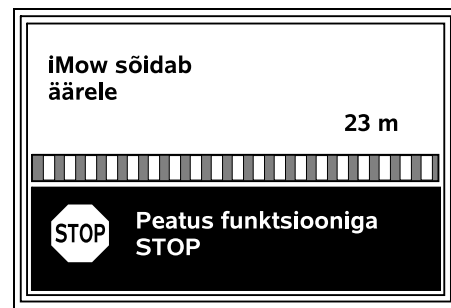


Käivitage äärel sõitmine, vajutades nuppu OK – seejuures ei aktiveerita niitmist.

i Pärast esimest installimist liigub robotniiduk töörežiimil mööda niidupinna äärt vaheldumisi mõlemas suunas. Seepärast tuleks äärt mööda liikumist esimest korda installimisel ka mõlemas suunas kontrollida.

i **RMI 632 C, RMI 632 PC:** äärel sõitmisega määratakse kindlaks robotniiduki **kodupiirkond**. (⇒ 14.5)

Kui robotniiduk ei saa enne äärel sõitmisega käivitamist GPS-signaali, ilmub ekraanile tekst „GPSi ootamine“. Kui robotniiduk ei saa GPS-signaali, alustab ta sellegipoolest mõne minuti pärast äärel sõitmist.



Kui robotniiduk sõidab mööda äärt, käige sel järel ja vaadake:

- kas robotniiduk sõidab mööda niidupinna äärt, nagu soovitud;
- kas vahemaad takistusteni ja niidupinna piirideni klapiivad;
- kas sisse- ja väljadokkimine töötab korralikult.

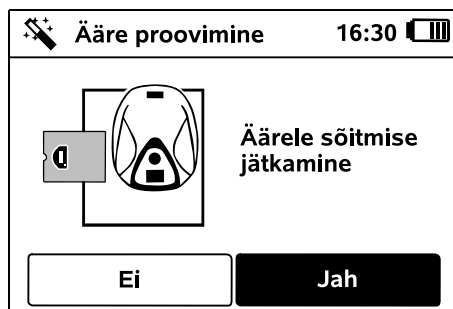
Ekraanil kuvatakse läbitud distants – meetrinäitu on vaja **käivituspunkti** seadistamiseks niidupinna äärest. (⇒ 11.15)

- Soovitud kohas vaadake näitu ja märkige see üles. Pärast esmakordset installimist seadke käivituspunkt käsitsi.

Äärelle sõit katkestatakse automaatselt takistuste või liiga suurte kallete otsa sõitmisel või käsitsi klahvi STOP vajutamisel.

- Kui äärel sõitmine katkestati automaatselt, korrigeerige piiramistraadi asendit või eemaldage takistused.
- Enne äärel sõitmisega jätkamist kontrollige, kuidas robotniiduk asetseb. Seade peab seisma piiramistraadi peal või niidupinnal, siis piiramistraadi suunas.

Jätkamine pärast katkestust



Jätkake pärast katkestust äärel sõitmist valikuga **Jah**.

Valiku **Ei** korral lõpeb piiramistraadil sõitmine ja avaneb paigaldusabilise järgmine samm.



Soovitus

Ärge katkestage äärel sõitmist. Muidu ei pruugi te niidupinna ääres sõitmise või dokkimise võimalikke probleeme avastada.

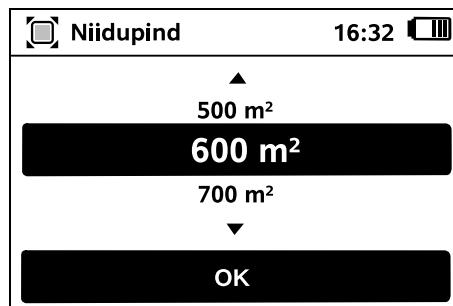
Äärel sõitmise võib vajaduse korral käivitada ka pärast esmakordset installimist. (⇒ 11.14)

Pärast niidupinnale äärt mööda ringi peale tegemist liigub robotniiduk dokkimisjaama. Seejärel käivitub vastassuunas teine äärel sõit.

Äärel sõitmise automaatne lõppemine

Pärast teist täisringi dokkimisjaama sõites algab paigaldusassistendi järgmine samm.

9.14 Robotniiduki programmeerimine



Sisestage murulapi suurus ja kinnitage klahviga OK.



Paigaldatud tõkestatud alasid ega lisapindu ei arvestata niidupinna suuruse hulka.



Arvutatakse uus niiduplaan. Toimingu saab katkestada seadme peal oleva punase klahviga STOP.

Niiduplaan

Päevade ükshaaval kinnitamine või aktiivaegade muutmine

OK

Kinnitage nõuanne „Päevade ükshaaval kinnitamine või aktiivaegade muutmine“ klahvi OK vajutamiseks.



Kuvatakse esmaspäeva aktiivajad ja menüüpunkt **Aktiivaegade kinnitamine** on aktiveeritud.



OK kinnitab kõik aktiivajad, kuvatakse järgmine päevaplaan.



Väikestel niidupindadel ei kasutata kõiki nädalapäevi niitmiseks. Sel juhul ei kuvata ühtki aktiivaega, menüüpunkt Kustuta kõik aktiivajad on välja jäetud. Ilma aktiivaegadeta päevad tuleb samamoodi klahviga OK kinnitada.

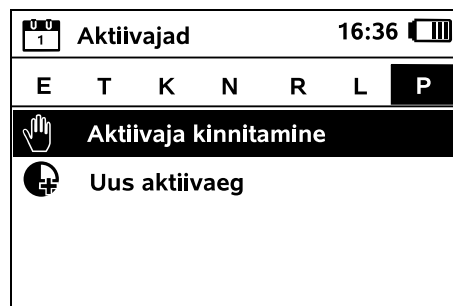
Kuvatavad **aktiivajad** on muudetavad. Selleks valige soovitud intervall rist-juhtnupuga ja avage nupuga OK. (⇒ 11.7)



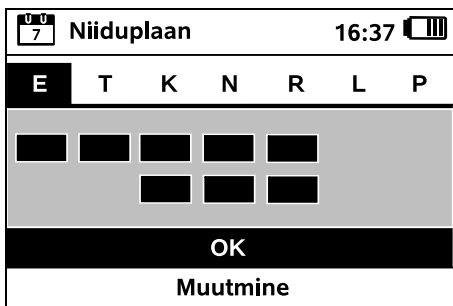
Kui soovite lisada lisaaktiivaegu, valige menüüpunkt **Uus aktiivaeg** ja avage see klahviga OK. Valikuaknas määrake uue aktiivaja algus ja lõpp ning kinnitage klahviga OK. Võimalik on valida kuni kolm aktiivaega päevas.



Kui soovite kõik kuvatavad aktiivajad kustutada, valige menüüpunkt **Kustuta kõik aktiivajad** ja kinnitage OK-ga.



Pärast pühapäevaste aktiivaegade kinnitamist kuvatakse niiduplaan.



Vajutades klahvi OK, kinnitatakse kuvatav niiduplaan ja ilmub paigaldusabilise viimane etapp.



Kui soovite muudatusi teha, valige üksus **Muutmine** ja kohandage aktiivaegu üksshaaval.



Aktiivajal peavad kõrvalised isikud ohualt eemale hoidma. Aktiivajad tuleb vastavalt kohandada. Arvestage lisaks nii robotniidukite kasutamist puudutavate kommunaaleeskirjadega kui ka nõuannetega peatükis „Teie turvalisuse huvides“ (⇒ 6.) ja kui vaja, muutke aktiivaegu kohe või pärast esmakordset installimist menüüs Niiduplaan. (⇒ 11.7) Kindlasti peaksite vastutavast ametist küsima, millistel päeva- ja ööaegadel on lubatud seadet kasutada.

9.15 Esimene installimise lõpetamine



Eemaldage niidupinnalt kõik võõrkehad (nt mänguasjad, tööriistad).



Lõpetage esimene installimine, vajutades nupule OK.



Pärast esmakordset installimist on aktiveeritud ohutusaste „Puudub“.

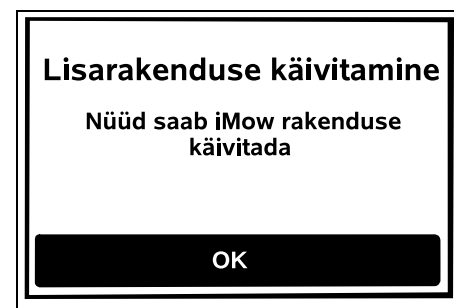
Soovitus

Valige ohutusaste „Madal“, „Keskmine“ või „Kõrge“. Nii ei saa volitamata isikud muuta seadistusi ja robotniidukit ei saa kasutada teiste dokkimisjaamadega. (⇒ 11.16)

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Peale selle aktiveerige GPS-kaitse. (⇒ 5.10)

RMI 632 C, RMI 632 PC:



Selleks et saaks kasutada kõiki robotniiduki funktsioone, installige **rakendus iMow** nutitelefoni või tahvelarvutisse, millel on olemas Interneti-ühendus ja GPS-vastuvõtja, ning käivitage. (⇒ 10.)

Sulgege dialoogiaken nupuga OK.



9.16 Esimene niitmine pärast esmakordset paigaldamist

Kui esmakordse paigaldamise lõpetamine jääb aktiivaja piiresse, alustab robotniiduk kohe niidupinna niitmist.



Kui esmakordse paigaldamise lõpetamine jääb väljapoole aktiivaega, saab niitmise käivitada, kui vajutate nuppu OK. Valige „Ei”, kui te ei soovi, et robotniiduk niitma hakkaks.

OK

10. Rakendus iMow

Mudeleid **RMI 632 C**, **RMI 632 PC** saab kasutada **rakendusega iMow**. Rakendus on levinumate operatsioonisüsteemide jaoks saadaval vastavates rakenduste poodides.

 Täpsemat teavet leiate kodulehelt web.imow.stihl.com/systems/.

 Eeskirjad peatükis „Ohutusnõuded” kehtivad eelkõige ka kõikidele **rakenduse iMow** kasutajatele. (⇒ 6.)

Aktiveerimine

Selleks et rakendus ja robotniiduk saaksid andmeid vahetada, peab müügiesindus seadme omaniku e-posti aadressiga aktiveerima. E-posti aadressile saadetakse aktiveerimise link. **Rakendus iMow** tuleb installida nutitelefonile või tahvelarvutisse, millel on Interneti-ühendus ja GPS-vastuvõtja. E-kirja aadressaat määratakse rakenduse

administraatoriks ja põhikasutajaks, tal on täielik juurdepääs kõikidele funktsioonidele.

 Hoidke e-posti aadressi ja parooli turvalises kohas, et **rakenduse iMow** saaks pärast nutitelefonile või tahvelarvuti vahetamist uuesti installida (nt mobiilsideseadme kaotamise korral).

Andmeside

Ostuhind sisaldab võimalust edastada robotniiduki andmeid Interneti (M2M-teenus). Andmeid ei edastata pidevalt ja seega võib see mõne minuti aega võtta. Kuna rakendus edastab andmed Interneti, võivad sellega kaasneda teie mobiilsideteenuse operaatori või Interneti-ühenduse pakkuja kaudu kokkulepitud kulud, mille peate ise kandma.

 Mobiilsideühenduse ja rakendusega saab kasutada GPS-kaitset ilma e-kirja- ja tekstisõnumiteavituseta.

Rakenduse põhifunktsioonid:

- Niiduplaani vaatamine ja muutmine.
- Niitmise käivitamine.
- Automaatika sisse- ja väljalülitamine.
- Robotniiduki saatmine dokkimisjaama.
- Kuupäeva ja kellaaja muutmine.

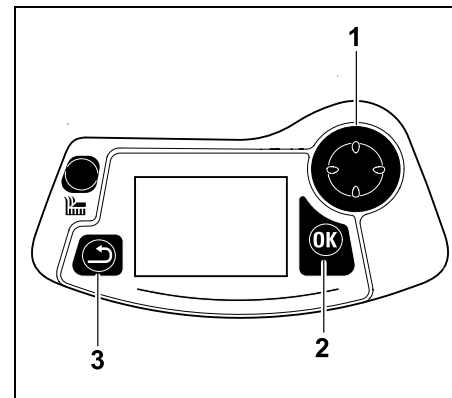
 Niiduplaani muutmise, niitmise käivitamise, automaatika sisse- ja väljalülitamise, robotniiduki kojusaatmise ning kuupäeva ja kellaaja muutmise tegevused, mida teised inimesed ei oska oodata. Teavitage seepärast asjassepuutuvaid inimesi alati robotniiduki võimalikest tegevustest.

- Seadme teabe ja robotniiduki asukoha päring.

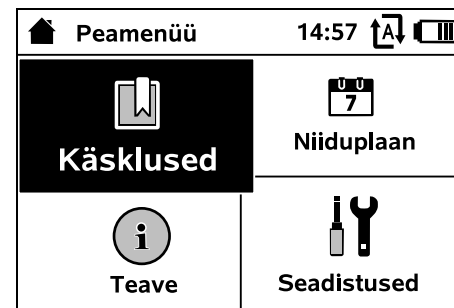
11. Menüü

11.1 Kasutusjuhised

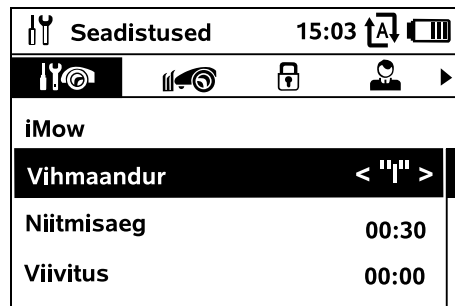
- Eemaldage vajaduse korral juhtkonsool. (⇒ 15.2)



Rist-juhtraud (1) on mõeldud menüüdes navigeerimiseks, nupuga OK (2) kinnitatakse seaded ja avatakse menüüd. Nupuga Tagasi (3) saate menüüdest väljuda.



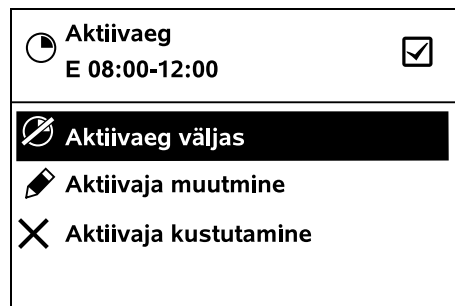
Peamenüü koosneb 4 alammenüüst, mis kuvatakse nappudena. Valitud alammenüü on musta taustaga ja avatakse nupuga OK.



Menüü teisel tasemel kuvatakse vastavad alammenüüd koos vahekaartidega. Vahekaarte saab valida, vajutades rist-juhtraual vasakule või paremale, alammenüüsid saab valida, vajutades rist-juhtraual alla või üles. Aktiivsed vahekaardid ja menüükirjed on musta taustaga.

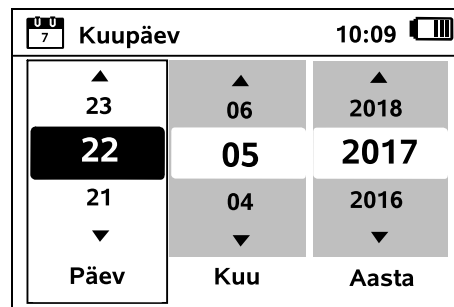
Kerimisriba ekraani parempoolses servas viitab sellele, et rist-juhtraua vajutamisel alla või üles saab kuvada veel kirjeid.

Alammenüüde avamiseks tuleb vajutada nuppu OK.



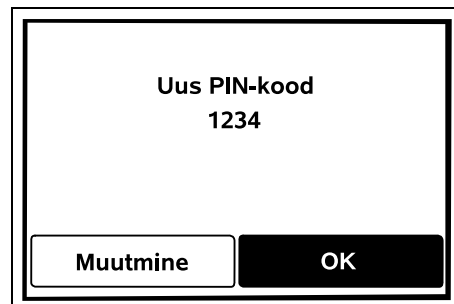
Alammenüüdes loetletakse valikud. Aktiivsed loendikirjed on musta taustaga. Nupu OK vajutamine avab valiku- või dialoogiakna.

Valikuaken



Seadeväärtusi saab muuta, vajutades rist-juhtrauale. Hetkel seatud väärtus on must. Nupuga OK kinnitatakse kõik väärtused.

Dialoogiaken



Kui on vaja muudatusi salvestada või teateid kinnitada, ilmub ekraanile dialoogiaken. Aktiivne nupp on musta taustaga.

Valikuvõimaluse korral saab soovitud nupu aktiveerida, vajutades rist-juhtraual vasakule või paremale.

Nupuga OK kinnitatakse valik ja avaneb kõrgema taseme menüü.

11.2 Olekunäidik



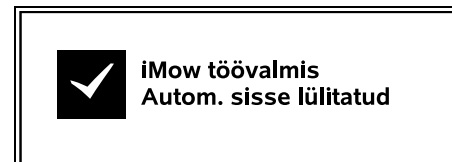
Olekunäidik ilmub:

- kui robotniiduki ooterežiim lõpetatakse nupuvajutusega;
- kui peamenüüs vajutatakse nuppu Tagasi;
- töötamise ajal.



Näidiku ülemises osas on kaks konfigureeritavat välja, kus saab näidata erinevat teavet robotniiduki või niitmiste kohta. (⇒ 11.13)

Olekuteave mittetöötava niiduki korral – RMI 632, RMI 632 P



Näidiku alumises osas kuvatakse tekst „iMow töövalmis” koos näidatud sümboli ja automaatika olekuga. (⇒ 11.5)



Olekuteave mittetöötava niiduki korral – RMI 632 C, RMI 632 PC

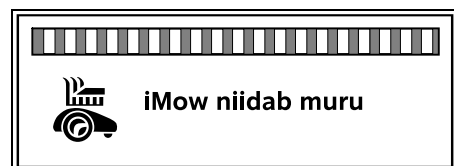


**MI 632 PC
iMow töövalmis
Autom. sisse lülitatud
GPS-kaitse Sees**

Näidiku alumises osas kuvatakse robotniiduki nimi (⇒ 10.) ja tekst „iMow töövalmis” koos näidatud sümboliga, automaatika olekuga (⇒ 11.5) ja teabega GPS-kaitse kohta (⇒ 5.10).



Olekuteave töötava niiduki korral – kõik mudelid



Niitmise ajal on ekraanil tekst „iMow niidab muru” ja vastav sümbol. Tekst ja sümbol vastavad käimasolevale toimingule.



Enne niitmist kuvatakse tekst „Tähelepanu – iMow käivitub” ja hoiatussümbol.



Peale selle viitavad niitmismootori eesootavale käivitusele ekraani valgustuse vilkumine ja signaaltoon. Niitmistera lülitub sisse alles paari sekundi pärast, kui robotniiduk on liikuma hakanud.

Ääre niitmine

Kui robotniiduk niidab niidupinna äärt, kuvatakse tekst „Äärt niidetakse”.



Dokkimisjaama sõitmine

Kui robotniiduk sõidab tagasi dokkimisjaama, kuvab ekraan selle põhjuse (nt „Aku on tühi”, „Niitmine lõpetatud”).



Aku laadimine

Aku laadimisel kuvatakse tekst „Akut laetakse”.



Teate kuvamine – kõik mudelid

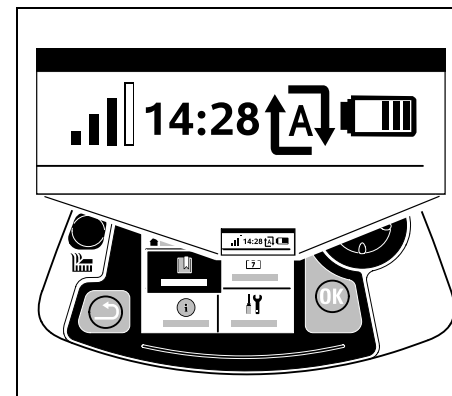


Vead, tõrked ja soovituselised teated hoiatussümboli, kuupäeva, kellaaja ja teate koodiga. Kui korraga on aktiivsed mitu teadet, kuvatakse neid vaheldumisi. (⇒ 24.)



Kui robotniiduk on töövalmis, kuvatakse teadet ja olekuteavet vaheldumisi.

11.3 Teabeala



Ekraani ülemises parempoolses nurgas kuvatakse järgmine teave.

1. Aku laetus või laadimistoiming
2. Automaatika olek
3. Kellaaeg
4. Mobiilside signaal (RMI 632 C, RMI 632 PC)

1. Laetus

Aku sümbol näitab aku laetust.

Mitte ühtegi riba – aku on tühi
1–5 riba – aku on osaliselt laetud
6 riba – aku on täielikult laetud



Laadimise ajal kuvatakse aku sümboli asemel **võrgupistiku sümbolit**.

2. Automaatika olek

Sisselülitatud automaatika korral kuvatakse **automaatika sümbol**.



3. Kellaaeg

Kellaaega näidatakse 24 tunni vormingus.

4. Mobiilside signaal

Mobiilsideühenduse (GPRS) signaali tugevust

tähistatakse 4 tulpaga. Mida rohkem täidetud tulpasid, seda parem on vastuvõtt.

Vastuvõtusümbol väikese märgiga x tähistab puuduvat Interneti-ühendust.

Raadiosidemooduli lähtestamise ajal (riist- ja tarkvara kontrollimine, nt pärast robotniiduki sisselülitamist) kuvatakse küsimärk.



Niitmise viitkävõtamine
Järgmise aktiivaja vahelejätmine
Ääre niitmine

2. Niiduplaan (⇒ 11.6)
Nädalaplaani kuvamine,
aktiivaegade ja niitmise kestuse
muutmine



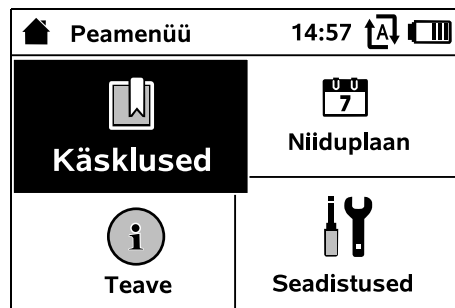
3. Teave (⇒ 11.9)
Teated
Sündmused
iMow olek
Muru olek
Raadiosidemooduli olek (RMI 632 C,
RMI 632 PC)



4. Seadistused (⇒ 11.10)
iMow
Paigaldus
Ohutus
Teenindus
Edasimüüja ala



11.4 Peamenüü



Peamenüü kuvatakse:

- kui lahkute nupu OK vajutamisega olekunäidikust (⇒ 11.2);
- kui aktiveerite käskluse „Peamenüü“;
- kui vajutate teise taseme menüüs nuppu Tagasi.



1. Käsklused (⇒ 11.5)

Peamenüü
iMow' blokeerimine
Automaatika sisse- ja väljalülitamine
Dokkimisjaama sõitmine
Käsijuhtimine
Niitmise käivitamine



11.5 Käsklused



Valige soovitud käsklus rist-juhtrauaga ja aktiveerige nupuga OK.

1. Peamenüü
2. iMow' blokeerimine
3. Automaatika sisse-/väljalülitamine
4. Dokkimisjaama sõitmine

5. Käsijuhtimine

6. Niitmise käivitamine

7. Niitmise viitkävõtamine

8. Järgmise aktiivaja vahelejätmine

9. Ääre niitmine

1. Peamenüü

Nupu OK vajutamisel liigutakse tagasi peamenüüsse.



2. iMow blokeerimine

Aktiivse seadmelukk.

Blokeeringust vabastamiseks vajutage näidatud klahvikombinatsiooni. (⇒ 5.2)



3. Automaatika sisse-/väljalülitamine

Sisselülitatud automaatika

korral ilmub olekunäidikule tekst „Autom. sisse lülitatud” ja aku sümboli kõrval kuvatakse menüüdes automaatikasümbol. Robotniiduk töötleb niidupinda automaatselt.



Väljalülitatud automaatika korral ilmub olekunäidikule tekst „Autom. välja lülitatud” ja niiduplaanil kuvatakse aktiivajad inaktiivsena (hallina). Niidupinda ei töödelda automaatselt. Niitmisi saab käivitada käsklustega Niitmise käivitamine ja Niitmise viitkävõtamine.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Automaatikat saab ka rakendusega sisse ja välja lülitada. Pärast automaatika rakendusega väljalülitamist liigub robotniiduk dokkimisjaama tagasi. (⇒ 10.)

4. Dokkimisjaama sõitmine

Robotniiduk sõidab tagasi dokkimisjaama ja laeb akut. Sisselülitatud automaatika korral niidab robotniiduk järgmisel aktiivajal uuesti niidupinda.





RMI 632 C, RMI 632 PC:

Robotniiduki saab ka rakendusega tagasi dokkimisjaama saata. (⇒ 10.)

5. Käsijuhtimine

Muru käsitsi niitmine.

Ohutuse tagamiseks saab niitmistera ainult siis sisse lülitada, kui vajutada nuppu OK ja hoida seda all ning seejärel vajutada niitmisenuppu. Kasutage juhtimiseks rist-juhtrauda. (⇒ 15.6)



6. Niitmise käivitamine

Pärast aktiveerimist käivitab robotniiduk automaatselt niitmise. Määrata tuleb niitmise lõpp.



Kui paigaldatud on **lisapind**, tuleb pärast nupu OK vajutamist määrata, kas niitmine toimub lisapinnal või põhipinnal. (⇒ 12.10) Niitmise kestuse standardseadistust saab muuta seadme seadistuse Niitmisaeg alt. (⇒ 11.10)



Peamenüüs (⇒ 11.4) saab käskluse „Niitmise käivitamine” aktiveerida ka **niitmisenupu** vajutamisega.



Kui väline dokkimisjaam paigaldati läbikäiguga, siis tuleb robotniiduk enne käskluse „Niitmise käivitamine” aktiveerimist niidupinnale viia.

RMI 632 C, RMI 632 PC:

„Niitmise käivitamine” saab aktiveerida ka rakenduses. (⇒ 10.)

7. Niitmise viitkävõtamine

Pärast aktiveerimist käivitab robotniiduk niitmise automaatselt, kuid viivitusega.



Määrata tuleb niitmise käivitusae ja lõpp. Kui paigaldatud on **lisapind**, tuleb pärast nupu OK vajutamist määrata, kas niitmine

toimub lisapinnal või põhipinnal. (⇒ 12.10) Niitmise ja viivituse kestuse standardseadistusi saab muuta seadme seadistuse Niitmisaeg või Viivitus alt. (⇒ 11.10)



Kui väline dokkimisjaam paigaldati läbikäiguga, siis tuleb robotniiduk enne käskluse „Niitmise viitkävõtamine” aktiveerimist niidupinnale viia.

8. Järgmise aktiivaja vahelejätmise

Käsklust võib kasutada juhul, kui robotniiduk ei tohi järgmise aktiivaja jooksul töötada (nt kui toimub aiapidu).



Pärast kinnitamist järgmisel aktiivajal ei niideta. Taolisel viisil blokeeritud aktiivaeg kuvatakse niiduplaanil hallina. Menüüst Aktiivajad saab niitmise jälle deblokeerida. (⇒ 11.7)

Kui käsklus mitu korda järjest aktiveeritakse, jäetakse alati järgmine eesootav aktiivaeg vahele. Kui jooksval nädalal ei ole enam ühtki aktiivaega järel, ilmub teade „Järgmisel nädalal ei niideta”.

9. Ääre niitmine

Pärast aktiveerimist hakkab robotniiduk niitma niidupinna äärt. Pärast üht ringi sõidab niiduk tagasi dokkimisjaama ja laeb akut.



11.6 Niiduplaan

Niiduplaan							17:30	🔍	🔋
E	T	K	N	R	L	P			
Aktiivajad									
Niitmise kestus									

Salvestatud niiduplaan on leitav peamenüü alammenüüst



Niiduplaan. Nelinurksed pinnad vastava päeva all tähistavad salvestatud aktiivaegu. Musta värvi aktiivaegadel võib niita, hallid pinnad tähistavad ilma niitmisteta aktiivaegu, nt väljalülitatud aktiivaja korral või pärast käsklust Aktiivaja vahelejätmise. (⇒ 11.5)



Välja lülitatud automaatika korral on kogu niiduplaan inaktiivne, kõiki aktiivaegu näidatakse hallina.

Kui rist-juhtraual üles või alla vajutada, saab valida alammenüü **Aktiivajad** (⇒ 11.7) või **Niitmise kestus** (⇒ 11.8) ja selle nupuga OK avada.

Kui **üheainsa päeva** aktiivaegu muudetakse, siis peab selle päeva rist-juhtrauga (vasakule või paremale vajutades) aktiveerima ja avama alammenüü **Aktiivajad**.



11.7 Aktiivajad

001	Aktiivajad	15:32	↑A↓	🔋		
E	T	K	N	R	L	P
☑	08:00 - 12:00					
☑	13:00 - 17:00					
🔊	Uus aktiivaeg					
✗	Kustuta kõik aktiivajad					

Aktiivaegadel, mis on märgistatud **linnukesega**, on niitmine lubatud, need aktiivajad on niiduplaanis mustaga märgitud. ☑

Aktiivaegadel, mis **ei ole linnukesega** märgistatud, ei ole niitmine lubatud, need aktiivajad on niiduplaanis halliga märgitud. ☐

⚠ Järgige juhiseid peatükis „Niitmishüpsed – aktiivajad”. (⇒ 14.3)
Aktiivajal peavad eriti kõrvalised isikud ohualt eemale hoidma.

i **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Aktiivaegu saab muuta ka rakendusega. (⇒ 10.)

Salvestatud aktiivaegu saab ükshaaval valida ja muuta.

Menüüpunkti **Uus aktiivaeg** saab valida siis, kui päevas on salvestatud vähem kui 3 aktiivaega. Lisaaktiivaeg ei tohi teiste aktiivaegadega kattuda. 🗄

Kui robotniiduk ei pea valitud päeval niitma, tuleb valida Menüüpunkt **Kustuta kõik aktiivajad**. ✗

Aktiivaja töötlemine

🕒	Aktiivaeg	☑
E 08:00-12:00		
🚫	Aktiivaeg väljas	
✎	Aktiivaja muutmine	
✗	Aktiivaja kustutamine	

Valides kas **Aktiivaeg väljas** või **Aktiivaeg sees**, blokeeritakse või deblokeeritakse valitud aktiivaeg automaatselt niitmiseks. 🚫 🕒

Valides **Aktiivaja muutmine**, saab ajavahemikku muuta. ✎

Kui valitud aktiivaega enam vaja ei ole, tuleb valida Menüüpunkt **Aktiivaja kustutamine**. ✗

i Kui ajavahemikest ei piisa vajalike niitmise- ja laadimistoimingute jaoks, tuleb aktiivaegu pikendada või lisada või tuleb niitmise kestust vähendada. Ekraanile ilmub vastav teade.

11.8 Niitmise kestus

007	Niitmise kestus	11:02	↑A↓	🔋
🕒	Niitmise kestuse kohand.			
🗄	Uus niiduplaan			

Iganädalase niitmisaaja saab seada Menüüga **Niitmise kestuse kohand.** Sisestatud väärtus on sobitatud niidupinna suurusega. (⇒ 9.14)
Järgige juhiseid peatükis „Programmimise kohandamine”. (⇒ 15.3)

i **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Niitmise kestust saab seada ka rakendusega. (⇒ 10.)

Käsklus **Uus niiduplaan** kustutab kõik salvestatud aktiivajad. Avaneb paigaldusabilise etapp Robotniiduki programmimine. (⇒ 9.8) 🗄

i Kui ümberprogrammimise lõpetamine langeb aktiivajale, käivitab robotniiduk pärast üksikute päevaplaanide kinnitamist automaatselt niitmise.

11.9 Teave

🕒	Teave	10:32	↑A↓	🔋
📄	📄	🔊	🔋	🕒
Teated				
Tuvastatud vihm		R 13:52		
Soovitus		P 15:00		

1. Teated 🗄
Kõigi aktiivsete vigade, tõrgete ja soovitusete loetelu; näidatud koos ilmumise ajaga.
Kui tõrkeid ei esine, ilmub tekst „Teateid pole”.
Teate üksikasjad kuvatakse, kui vajutate nuppu OK. (⇒ 24.)

2. Sündmused

Robotniiduki viimaste tegevuste loetelu.

Sündmuste üksikasjad (lisatekst, aeg ja kood) kuvatakse, kui vajutate nuppu OK.



Kui mõni tegevus esineb ebaharilikult sageli, oskab müügiesindus täpsemat teavet anda. Tavalise kasutamise ajal tekkinud vead dokumenteeritakse teadetes.

3. iMow olek

Teave robotniiduki kohta



- Laetus
Aku laetus protsentides
- Jääkaeg
Jooksva nädala allesjäänud niitmisaeg tundides ja minutites
- Kuupäev ja kellaaeg
- Käivitusaeg
Järgmise plaanitud niitmise käivitus
- Kõigi seni tehtud niitmiste arv
- Niitmistunnid
Kõigi seni tehtud niitmiste kestus tundides
- Teekond
Kokku läbitud teekond meetrites
- Seerianr
Robotniiduki seerianumber, leitav ka tüübisildilt juhtkonsooli all asuvas hoidikus.
- Aku
Aku seerianumber
- Tarkvara
Seadme installitud tarkvara

4. Muru olek

Teave muruplatsi kohta



- Niidupind ruutmeetrites
Väärtus sisestatakse esmakordsel või uuel installimisel. (⇒ 9.7)
- Ringiaeg
Ümber niidupinna tehtava ringi kestus minutites ja sekundites
- Käivituspunktid 1–4
Vastava käivituspunkti kaugus dokkimisjaamast meetrites, mõõdetuna päripäeva. (⇒ 11.15)
- Ümbermõõt
Niidupinna ümbermõõt meetrites
- Ääre niitmine
Ääre niitmise sagedus nädalas (⇒ 11.14)

5. Raadiosidemooduli (RMI 632 C, RMI 632 PC) olek



- Raadiosidemooduli teave
- Satelliidid
Tegevusulatuses olevate satelliitide arv
 - Asend
Robotniiduki hetkeasend; saadaval piisava satelliitide olemasolu korral
 - GPRS
Mobiilsideühenduse signaali tugevus; mida rohkem plussmärke (max „++++“) kuvatakse, seda parem on ühendus.
 - Võrk
Võrguidentifikaator, koosneb riigikoodist (MCC) ja teenusepakkuja koodist (MNC)
 - Mobiilnumber
Omaniku mobiiltelefoninumber; sisestatakse rakenduses. (⇒ 10.)
 - IMEI
Raadiosidemooduli riistvaranumber
 - IMSI
Rahvusvaheline mobiilside osalejanumber

- SW
Raadiosidemooduli tarkvaraversioon
- Seerianr
Raadiosidemooduli seerianumber

11.10 Seadistused

 Seadistused		15:03		
				
iMow				
Vihmaandur		< "I" >		
Niitmisaeg		00:30		
Viivitus		00:00		

1. iMow

Seadme seadistuste muutmine (⇒ 11.11).



2. Paigaldus

Paigalduse muutmine ja proovimine (⇒ 11.14).



3. Ohutus

Ohutusseadistuste muutmine (⇒ 11.16).



4. Teenindus

Hooldus ja teenindus (⇒ 11.17).



5. Edasimüüja ala

Menüü on kaitstud **edasimüüja koodiga**. Selle Menüü kaudu teeb müügiesindus hooldus- ja teenindustöid.



11.11 iMow – seadme seadistused

1. Vihmaandur

Vihmaandurit saab seadistada selliselt, et vihma korral niitmise katkeb või ei alga.

- Vihmaanduri seadistamine. (⇒ 11.12)

2. Niitmisaeg

Käsule „Niitmise käivitamine” järgneva niitmise kestuse põhiseadistuse määramine. (⇒ 11.5)

3. Viivitus

Käsule „Niitmise viitkäivitamine” järgneva viivituse põhiseadistuse määramine. (⇒ 11.5)

4. Olekunäidik

Olekunäidikul kuvatava teabe valimine. (⇒ 11.2)

- Olekunäidiku seadistamine. (⇒ 11.13)

5. Kellaag

Õige kellaaja seadistamine. Seadistatud kellaag peab vastama tegelikule kellaajale, et vältida robotniiduki tahtmatut aktiveerumist.



RFI 632 C, RFI 632 PC: kellaaga saab seadistada ka rakendusega. (⇒ 10.)

6. Kuupäev

Õige kuupäeva seadistamine. Seadistatud kuupäev peab vastama tegelikule kalendripäevale, et vältida robotniiduki tahtmatut aktiveerumist.



RFI 632 C, RFI 632 PC: kuupäeva saab seadistada ka rakendusega. (⇒ 10.)

7. Kuup. vorming

Soovitav kuupäevavormingu seadistamine.

8. Eritelgsus

Üldjuhul sõidab robotniiduk piki piiramistraati 6 cm nihkega sissepoole. See väärtus tagab optimaalse dokkimise. iMow Ruler on samuti seatud 6 cm eritelgsuse peale.



STIHL soovib põhiseadistust 6 cm mitte muuta.

- Avage ainult vajaduse korral valikute aken nupuga OK ja muutke väärtust soovi järgi (3 cm kuni 9 cm).

9. Keel

Soovitav ekraanikeele seadistamine. Üldjuhul on seadistatud keel, mis valiti esmakordsel paigaldamisel.

10. Kontrastsus

Ekraanikontrasti saab vajaduse korral muuta.

11. Energiarežiim

(RFI 632 C, RFI 632 PC):

GPSi (põhiseadistus) kasutamise korral on robotniiduk alati internetiga ühendatud ja rakendusega ligipääsetav. (⇒ 10.)

ECO kasutamise korral lülitatakse energiakulu vähendamiseks puhkefaaside ajaks sideühendus välja, robotniidukile ei pääse sellisel juhul enam rakendusega ligi. Rakendus näitab viimati saadaolevaid andmeid.

11.12 Vihmaanduri seadistamine

5-astmelise anduri seadistamiseks vajutage rist-juhtraual vasakule või paremale. Tegelik väärtus kuvatakse joondigrammina menüüs Seadistused.

Regulaatori nihutamine mõjutab

- vihmaanduri tundlikkust;
- aega, kui kaua robotniiduk pärast vihma anduri pinna kuivamist ootab.

Keskmise tundlikkuse

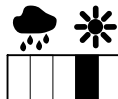
korral on robotniiduk valmis kasutamiseks tavapärastes välitingimustes.



Niitmiseks suurema niiskuse korral, lükake pulka **vasakule poole** edasi. Päril vasakul niidab robotniiduk ka märgades välisoludes ega katkesta niitmist, kui vihmapiisad andurit puudutavad.



Niitmiseks väiksema niiskuse korral, lükake pulka **paremale poole** edasi. Päril paremal niidab robotniiduk ainult siis, kui vihmaandur on täiesti kuiv.



11.13 Olekunäidiku seadistamine

Olekunäidiku konfigureerimiseks valige rist-juhtrauaga vasak või parem näidik ja kinnitage klahviga OK.

Laetus

Aku sümboli näidik koos aku laetuse protsendiga.



Jääkaeg

Jooksva nädala allesjäänud niitmisaeg tundides ja minutites



Kellaag ja kuupäev

Tegelik kuupäev ja kellaag



Käivitusaeg

Järgmise plaanitud niitmise käivitus. Jooksval aktiivajal kuvatakse tekst „Aktiivne”.



Niitmised

Seniste niitmiste arv.



Niitmistunnid

Kõikide seniste niitmiste kestus.



Teekond

Kogu läbitud teekond



GPRS-vastuvõtt

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

Võrgutuvastusega mobiilsideühenduse signaali tugevus. Väike x või küsimärk tähendab, et robotniidukil puudub internetiühendus. (⇒ 11.3), (⇒ 11.9)



GPS-vastuvõtt

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

Robotniiduki GPS-koordinaadid. (⇒ 11.9)



11.14 Paigaldus

1. Koridor:

nihutatud kojusõitmise sisse- ja väljalülitamine.

Kui koridor on sisse lülitatud, sõidab robotniiduk piiramistraati mööda sissepoole koju dokkimisjaama.

Valida saab **kolme variandi** vahel.

Väljas – standardseadistus.

Robotniiduk sõidab mööda piiramistraati.

Kitsas – 40 cm

robotniiduk sõidab vaheldumisi mööda piiramistraati või 40 cm nihkega.

Lai – 40 - 80 cm

Kaugus piiramistraadist valitakse igal kojusõidul selle koridori piires juhuslikult.



Välise dokkimisjaama ning läbikäikude ja kitsaste kohtade korral paigaldage nihutatud kojusõitmiseks **juhtkaablid**. (⇒ 12.12)

Nihutatud kojusõitmise ajal peab traadi miinimumkaugus olema 2 m.

2. ASM (Anti-Stuck-Manöver, vabastusmanööver):

kui ASM on sisse lülitatud, püüab robotniiduk kinnijäämisel takistusest mööduda.

Sees – ASM-i võib lülitada sisse kinnijäämise vältimiseks.

Väljas – standardseadistus. ASM peaks jääma väljalülitatuks

- kui niidupinnal on suuremaid tasaseid pindu (nt asfalteeritud juurdepääsuteid);
- kui robotniiduk töö ajal sageli ootamatult 90° võrra kõrvale pöörab;
- kui robotniiduk jääb töö ajal teatega 1131 seisma, ilma et oleks kinni jäänud.

3. Uus installimine:

Paigaldusabiline käivitatakse uuesti, kehtiv niiduplaan kustutatakse. (⇒ 9.7)



4. Käivituspunktid:

Robotniiduk alustab niitmisi kas dokkimisjaamast (standardseadistus) või käivituspunktist.



Käivituspunktid saab määrata:

- kui osaaladele tuleb konkreetselt sõita, kuna neid töödeldakse ebapiisavalt;
- kui aladeni võib jõuda ainult üle läbikäigu. Taolistel osaaladel tuleb määrata vähemalt üks käivituspunkt.

RMI 632 C, RMI 632 PC:

käivituspunktidele saab määrata **raadiuse**. Kui niitmine algab vastavas käivituspunktis, niidab robotniiduk alati esmalt käivituspunkti ümber asuvat ringikujulist ala. Alles siis, kui see osaala on niidetud, jätkub ülejäänud niidupinna niitmine.

- Käivituspunktide seadistamine (⇒ 11.15)

5. Ääre proovimine:

Käivitage piiramistraadi korrektse paigalduse kontrollimiseks äärel sõitmine.

Vastaval seadmel avaneb paigaldusabilise samm „Paigalduse kontrollimine”. (⇒ 9.13)



Selleks et kontrollida traadi korrektset paigaldust tõkestatud aladel, asetage robotniiduk niidupinnale (esiotsaga tõkestatud ala suunas) ja käivitage äärel sõitmine.

Äärel sõitmise ajal määratakse robotniiduki kodupiirkond. Vajaduse korral laiendatakse juba salvestatud kodupiirkonda. (⇒ 14.5)

6. Ääre niitmine:

Määrata ääre niitmise sagedus.

Mitte kunagi – äärt ei niideta kunagi.

Üks kord – standardseadistus, äärt niidetakse üks kord nädalas.

Kaks korda – äärt niidetakse kaks korda nädalas.



7. Lisapinnad:

lisapindade lubamine.

Inaktiivne – standardseadistus

Aktiivne – valida see seadistus, kui lisapindasid tuleb niita. Käskluste „Niitmise käivitamine” ja „Niitmise viitkäivitamine” korral tuleb valida niidupind (põhi-/lisapind). (⇒ 12.10)



11.15 Käivituspunktide seadistamine

Kas

- käivituspunkti sissetöötamine

või

- soovitud käivituspunkti valimine ja käsitsi määramine.

Käivitusp-de progr.

Pärast klahvile OK vajutamist alustab robotniiduk

sissetöötamissõitu mööda piiramistraati. Kui seade ei ole dokitud, sõidab see enne dokkimisjaama. Kõik kehtivad käivituspunktid kustutatakse.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Programmeerimissõidu ajal määratakse robotniiduki kodupiirkond. Vajaduse korral laiendatakse juba salvestatud kodupiirkonda. (⇒ 14.5)

Sõidu ajal võib OK-klahvi vajutamisega määrata kuni 4 käivituspunkti.

Sissetöötamistoimingu katkestamine

Käsitsi – klahvile STOP vajutamisega. Automaatselt – takistuste tõttu niidupinna ääres.

- Kui sissetöötamissõit katkestati automaatselt, korrigeerige piiramistraadi asendit või eemaldage takistused.
- Enne sissetöötamissõidu jätkamist kontrollige, kuidas robotniiduk asetseb. Seade peab seisma kas piiramistraadi peal või seespool niidupinda esitsaga piiramistraadi suunas.

Sissetöötamistoimingu lõpetamine

Käsitsi – pärast katkestamist.

Automaatselt – pärast dokkimist.

Uued käivituspunktid salvestatakse pärast kinnitamist OK-ga.

Käivituse sagedus

Käivituse sagedusega määratakse, kui sageli niitmine ühest käivituspunktist peaks algama. Standardseadistus on 2–10 niitmist (2/10) iga käivituspunkti kohta.



- Kui vaja, saab käivituse sagedust pärast sissetöötamist muuta.
- Juhul kui sissetöötamistoiming katkestati enne selle lõppu, saatke robotniiduk käsklusega dokkimisjaama. (⇒ 11.5)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Iga käivituspunkti ümber saab pärast sissetöötamist määrata **raadiuse** alates 3 m kuni 30 m-ni. Salvestatud käivituspunktidele pole tavaliselt raadiust määratud.



Käivituspunktid raadiusega

Kui niitmistoiming algab vastavas käivituspunktis, niidab robotniiduk alati esmalt osaala käivituspunkti ümber asuval ringikujulisel alal. Alles seejärel töötleb see ülejäänud niidupinda.

Käivituspunktide 1 kuni 4 käsitsi seadistamine

Määrake käivituspunkti kaugus dokkimisjaamast ja käivitussagedus.

Kaugus vastab sõidurajale dokkimisjaamast meetrites (möödetuna kellaosuti liikumise suunas).

Käivitussagedus võib jääda vahemikku 0 niitmist 10-st (0/10) ja 10 niitmist 10-st (10/10).

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Käivituspunkti ümber saab määrata **raadiuse** 3 m kuni 30 m-ni.



Dokkimisjaam on määratud kui **käivituspunkt 0**, reeglina algavad niitmised sealt. Käivitussagedus vastab arvutatud jääkväärtusele 10 väljasõitu 10-st.



11.16 Ohutus

1. Seadmelukk
2. Aste
3. GPS-kaitse (RMI 632 C, RMI 632 PC)
4. PIN-koodi muutmine
5. Startsignaal
6. Hoiatushelid
7. Menüühelid
8. Mängimisluuk
9. Klahvilukk
10. iMow ja doki ühen.

1. Seadmelukk

Klahviga OK aktiveeritakse seadmelukk, robotniidukit ei saa enam kasutada.

Robotniiduk tuleb enne kõiki hooldus- ja puhastustöid, transporti ja ülevaatust lukustada. (⇒ 5.2)

- Vajutage seadmeluku tühistamiseks kuvatud nupukombinatsiooni (niitmisnupp ja nupp OK).

2. Aste

Võimalik on valida 4 ohutusastme vahel, iga astme kohta kehtivad konkreetsed lukustamis- ja kaitseadistused.

- **Puudub:** robotniiduk ei ole kaitstud.
- **Madal:** vargusevastane kaitse on aktiivne; nii robotniiduki ühendamiseks dokkimisjaamaga kui ka seadme tehaseadete taastamiseks nõutakse PIN-koodi.



- **Keskmine:**
nagu aste „Madal”, peale selle on aktiivne ajablokeering.
- **Kõrge:**
nagu aste „Keskmine”, peale selle saab seadistusi muuta alles pärast PIN-koodi sisestamist.



Soovitus

Valige ohutusaste „Madal”, „Keskmine” või „Kõrge”.

- Valige soovitud aste, kinnitage klahviga OK, kui vaja, sisestage 4-kohaline PIN-kood.

Vargusevastane kaitse

Kui niidukit on kauem üle 10 sekundi käepidemest ülevälj hoitud või kui niiduk lükatakse ümber, siis küsitakse PIN-koodi. Kui seejärel 1 minuti jooksul PIN-koodi ei sisestada, käivitub alarm, peale selle lülitatakse ka automaatika välja.

Ühendustõke:

robotniiduki ja dokkimisjaama ühendamisel küsitakse PIN-koodi.

Lähtestustõke:

enne seadme tehase seadistuste taastamist küsitakse PIN-koodi.

Ajablokeering:

seadistuse muutmisel küsitakse PIN-koodi, kui seda ei ole üle kuu aja küsitud.

Seadistuskaitse:

seadistuste muutmisel küsitakse PIN-koodi.

3. GPS-kaitse

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

asendiseire sisse- või väljalülitamine. (⇒ 5.10)



Soovitus

Lülitage GPS-kaitse alati sisse. Sisestage enne sisselülitamist omaniku **mobiilnumber** rakendusse (⇒ 10.) ja valige robotniidukil ohutusaste „Madal”, „Keskmine” või „Kõrge”.

4. PIN-koodi muutmise

Kui vaja, saate 4-kohalist PIN-koodi muuta.



Menüüpunkti PIN-koodi muutmise kuvatakse ainult ohutusastmete „Madal”, „Keskmine” või „Kõrge” korral.

- Sisestage kõigepealt vana PIN-kood ja kinnitage klahviga OK.
- Seejärel sisestage uus 4-kohaline PIN-kood ja kinnitage klahviga OK.



Soovitus

Kirjutage uus PIN-kood üles.

Kui PIN-kood on viis korda valesti sisestatud, läheb tarvis neljakohalist **põhi-PIN-koodi**, lisaks lülitatakse automaatika välja. Põhi-PIN-koodi genereerimiseks tuleb müügiesindusele teatada 9-kohaline seerianumber ja 4-kohaline kuupäev, mida näete valikuaknas.

5. Startsignaal

Enne niitmistera tööle hakkamist kõlava akustilise signaali sisse- ja väljalülitamine.

6. Hoiatushelid

Enne robotniiduki takistuse otsa põrkamist kõlava akustilise signaali sisse- ja väljalülitamine.

7. Menüühelid

Menüü avamisel või klahviga OK valiku kinnitamisel kõlava akustilise klõps-signaali sisse- ja väljalülitamine.



8. Mängimisluuk

Sellise seadise sisse- ja väljalülitamine, mis lülitab niitmistera välja, kui seadmega mängitakse.

Tööpõhimõte:

kui pörkeandur hakkab lühikese aja jooksul mitu korda järjest tööle (nt kui laps mängib robotniidukiga), siis lülitatakse niitmistera välja, robotniiduk jääb seisma ja kuvab teadet.

Juhul kui pörkeandurit ei lülitata välja, siis jätkab robotniiduk paari sekundi pärast niitmist.

9. Klahvilukk

Aktiivse klahviluku korral saab juhtkonsooli nuppe ainult siis kasutada, kui esmalt vajutada nuppu **Tagasi** ja seda all hoida ning seejärel vajutada rist-juhttrauda **ette**. Klahvilukk aktiveeritakse 2 minutit pärast klahvide viimast kasutamist.



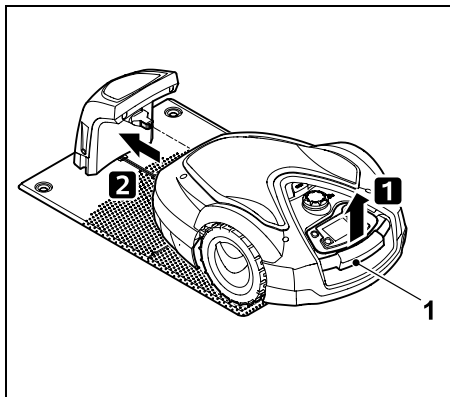
10. iMow ja doki ühen.

Robotniiduk töötab pärast esmast kasutuselevõttu ainult koos kaasasoleva dokkimisjaamaga.

Pärast dokkimisjaama või robotniiduki elektrooniliste detailide väljavahetamist või robotniiduki kasutusele võtmisel uuel niidupinnal koos teise dokkimisjaamaga tuleb robotniiduk ja dokkimisjaam ühendada.

- Installige dokkimisjaam ja ühendage piiramistraat. (⇒ 9.9), (⇒ 9.11)





Tõstke robotniiduk kandesangast (1) pisut üles ja vabastage veorattad koormusest. Lükake seade esiratastele toetades dokkimisjaama.

- Pärast klahvi OK vajutamist sisestage PIN-kood, seejärel otsib robotniiduk traadi signaali ja salvestab selle automaatselt. Toiming kestab mitu minutit. (⇒ 9.12)

i PIN-kood ei ole nõutav, kui ohutusastmeks on seatud „Pole”.

11.17 Teenindus

1. Teravahetus

Uue niitmistera paigaldamine kinnitatakse klahviga OK.

i Kui tera on kasutatud üle 200 tunni, ilmub teade Niitmistera vahetam. (⇒ 16.4)

2. Traadimurru otsing

Kui dokkimisjaamal vilgub kiiresti punane LED, on piiramistraat katkenud. (⇒ 13.1)

- Otsige traadimurdu (⇒ 16.7)

3. Seadistuste lähtestamine

Klahviga OK lähtestatakse robotniiduk tehase seadistustele, paigaldusabiline käivitatakse uuesti. (⇒ 9.7)

- Pärast vajutamist nupule OK sisestage PIN-kood.



i PIN-kood ei ole nõutav, kui ohutusastmeks on seatud Pole.

12. Piiramistraat

i Lugege enne piiramistraadi paigaldamist, eriti aga enne esmakordset paigaldamist kogu peatükk läbi ja planeerige traadi paigaldamist vastavalt.



Kasutage esmakordsel paigaldamisel paigaldusabilist. (⇒ 9.7)

Kui te vajate abi, aitab STIHL-i müügiesindus meelsasti niidupinna ettevalmistamisel ja piiramistraadi paigaldamisel.

Kontrollige paigaldust enne piiramistraadi lõplikku kinnitamist. (⇒ 9.13) Traadi paigaldust tuleb tavaliselt muuta läbipääsude, kitsaskohtade või tõkestatud alade juures.

Hälbed on võimalikud,

- kui robotniiduki tehnilised võimalused pannakse maksimaalselt proovile, nt väga pikkade läbipääsudega või paigaldades metallist esemete lähedusse või murupinna all asuva metalli (nt veetorud, elektrijuhtmed) kohale;

- kui niidupinna ülesehitust muudetakse spetsiaalselt robotniiduki kasutamiseks.

i Kasutusjuhendis esitatud traadivahemikud on ette nähtud piiramistraadi paigaldamiseks murupinnale.

Piiramistraadi tohib kuni 10 cm sügavusele maasse kaevata (nt paigaldusmasinaga).

Maasse kaevamine mõjutab tavaliselt signaali vastuvõttu, eriti kui piiramistraat paigaldatakse plaatide või sillutisekivide alla. Robotniiduk sõidab võibolla veelgi enam mööda piiramistraati välja, mis nõuab nii läbikäikudes, kitsastes kohtades kui ka äärest ülesõitmisel rohkem ruumi. Kui vaja, kohandage traadi paigaldust.

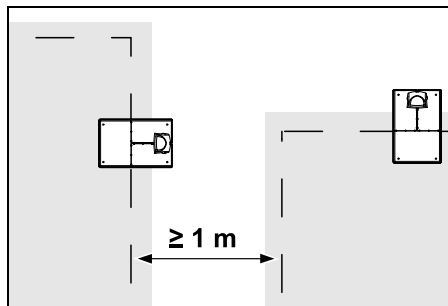
12.1 Piiramistraadi paigaldamise kavandamine

i Järgige paigaldusnäiteid kasutusjuhendi lõpus. (⇒ 27.) Arvestage piiramistraadi paigaldamise käigus tõkestatud alade, läbikäikude, lisapindade, juhtkaablite ja traadivaruga, et vältida hilisemat korrigeerimist.

- Määrake **dokkimisjaama asukoht** kindlaks. (⇒ 9.1)
- Eemaldage niidupinnalt **takistused** või looge tõkestatud alad. (⇒ 12.9)
- Piiramistraat**
Piiramistraat tuleb paigaldada katkestusteta ümber kogu niidupinna. Maksimaalne pikkus: **500 m.**

i Väikese niidupinna (< 100 m²) või traadi pikkuse < 175 m korral tuleb koos piiramistraadiga paigaldada tarvik **AKM 100**. (⇒ 9.10)

- **Läbikäigud ja lisapinnad**
Automaatseks niitmiseks tuleb kõik niidupinna alad ühendada **läbikäikudega**. (⇒ 12.11)
Kui selleks ei jätku ruumi, tuleb paigaldada **lisapinnad**. (⇒ 12.10)
- Piiramistraadi paigaldamisel jälgige lubatud **kaugusi** (⇒ 12.5):
piirnevate sõidetavate tsoonide korral (kõrgusvahe väiksem kui +/- 1 cm, nt kõnniteed): **0 cm**
läbikäikude juures: **27 cm**
kõrgete takistuste juures (nt müürid, puud): **33 cm**
minimaalne traatide vahekaugus kitsastes kohtades: **54 cm**
veekogude ja potentsiaalset kukkumise ohtu põhjustavate kohtade juures (ääred, astmed): **100 cm**.
- **Nurgad**
Vältige teravnurkadena (alla 90°) paigaldamist.
- **Juhtkaablid**
Kui kasutatakse nihutatud kodusõitmist (koridor), siis tuleb läbikäikude või niidupinnavälise dokkimisjaama korral paigaldada juhtkaablid. (⇒ 12.12)
- **Traadivarud**
Selleks et piiramistraadi paigaldust saaks hiljem kerge vaevaga muuta, tuleks paigaldada mitu traadivaru. (⇒ 12.15)



Niidupinnad ei tohi kattuda. Kahe niidupinna piiramistraatide vaheline kaugus peab olema **≥ 1 m**.

i Piiramistraadi kokkurullitud jäägid võivad põhjustada tõrkeid ja tuleb eemaldada.

12.2 Niidupinna joonise koostamine



Robotniiduki ja dokkimisjaama paigaldamisel tuleks niidupinnast koostada joonis. Selle kasutusjuhendi alguses on selleks jäetud vaba lehekülg. Uuendage seda joonist hilisemate muudatuste korral.

Joonise sisu

- **Niidupinna kontuur** koos oluliste takistuste, piiride ja võimalike tõkestatud aladega, kus robotniiduk töötada ei tohi. (⇒ 27.)
- **Dokkimisjaama** (⇒ 9.9) asukoht.
- **Piiramistraadi** asukoht.
Piiramistraat kasvab peagi maapinna sisse ja pole enam nähtaval. Olge eriti hoolikas takistusi ümbritseva traadi paigutuse ülestähendamisel. (⇒ 9.10)

- **Traadi ühendusklemmi** asukoht.
Mõne aja pärast pole traadi ühendusklemmid enam nähtaval. Märkige nende asukoht, et neid saaks vajaduse korral välja vahetada. (⇒ 12.16)

12.3 Piiramistraadi paigaldamine

i Kasutage ainult originaalkinnitusvau ja originaalpiiramistraati.
Paigalduskomplektid vajalike paigaldusmaterjalidega on tarvikutena saadaval STIHL-i müügiesindustes. (⇒ 18.)

Paigaldamise suuna (päri- või vastupäeva) saab valida vajaduse järgi.

Ärge tõmmake kinnitusvau mitte kunagi piiramistraadist hoides välja – kasutage alati sobivat tööriista (nt kombitange).

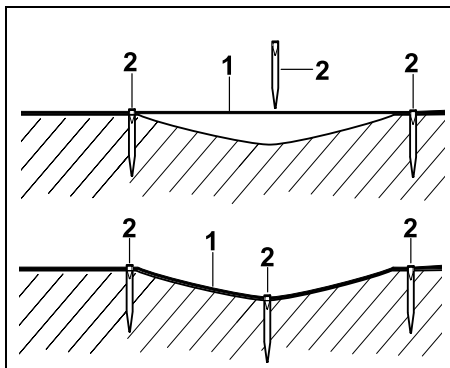
Visandage piiramistraadi asukoht joonisel. (⇒ 12.2)

- Paigaldage dokkimisjaam. (⇒ 9.9)
- Paigaldage piiramistraat dokkimisjaamast alates ümber niidupinna ja ettetulevate takistuste (⇒ 12.9) ning kinnitage kinnitusvaidadega maasse. Kontrollige kaugusi iMow Ruleriga. (⇒ 12.5)
Järgige nõuandeid peatükis Esmakordne paigaldamine. (⇒ 9.10)
- Ühendage piiramistraat. (⇒ 12.4)



Märkus

Vältige piiramistraadi liiga suurt pinget, et ennetada traadi katkemist. Eriti traadipaigaldusmasinat kasutades jälgige, et piiramistraat jookseks poolilt maha vabalt.



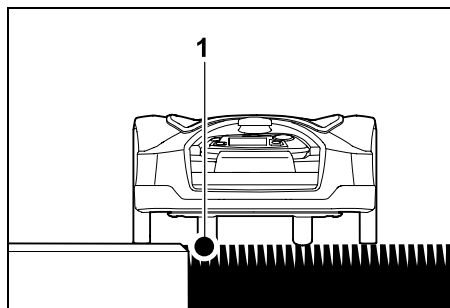
Piiramistraat (1) paigaldatakse maa peale ja fikseeritakse maapinna ebatasasuste juures täiendavate kinnitusvaidadega (2). See väldib traadi läbilõikamist niitmistera poolt.

12.4 Piiramistraadi ühendamine

- Tõmmake võrgupistik välja ja eemaldage dokkimisjaama kate.
- Paigaldage piiramistraat alusplaadi kaablijuhikutesse, viige läbi pesa, eemaldage traadiotstelt isoleerkiht ja ühendage dokkimisjaamaga. Järgige nõuandeid peatükis Esmakordne installimine. (⇒ 9.11)
- Paigaldage dokkimisjaama kate ja ühendage seejärel võrgupistik.
- Kontrollige traadi signaali. (⇒ 9.12)

- Kontrollige dokkimist. (⇒ 15.7)
Muutke vajaduse korral dokkimisjaama juures piiramistraadi asukohta.

12.5 Traadi kaugused – iMow Ruleri kasutamine



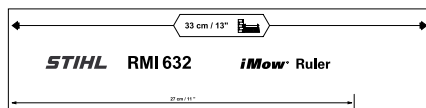
Piki sõidetavaid takistusi (nt terrassid, sõidetavad rajad) võib piiramistraadi (1) paigaldada **ilma vahemikuta**. Robotniiduk sõidab sel juhul ühe tagumise rattaga väljaspool niidupinda. Maksimaalne kõrgusvahe murukamaraga: **+/-1 cm**



Jälgige muruääre hooldamisel, et piiramistraat ei saaks kahjustada. Kui vaja, siis paigaldage piiramistraat muruäärest veidi eemale (2 - 3 cm).

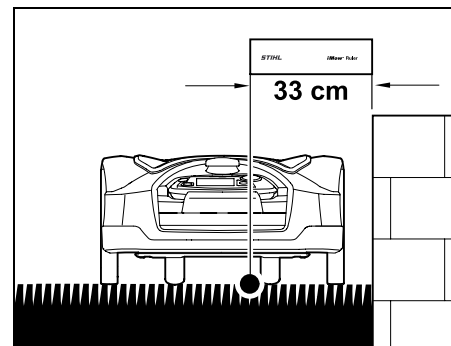
Traadi kauguste mõõtmine iMow Ruleriga

Selleks et piiramistraat oleks murupinna äärest ja takistustest õigel kaugusel, tuleb vahekaugusi mõõta iMow Ruleriga.



Kõrge takistus:

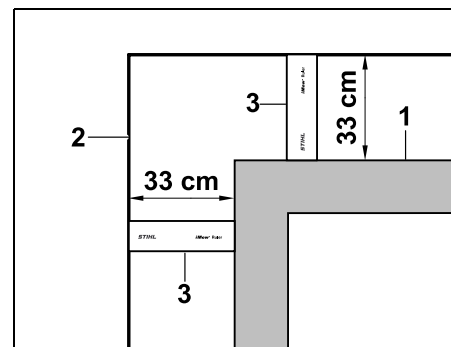
kaugus kõrge takistuse ja piiramistraadi vahel.



Robotniiduk peab sõitma täielikult niidupinna sees ega tohi takistust puudutada.

Suurema vahemiku abil (33 cm) sõidab robotniiduk ilma takistuse otsa pörkamata mööda piiramistraati kõrge takistuse nurgast mööda.

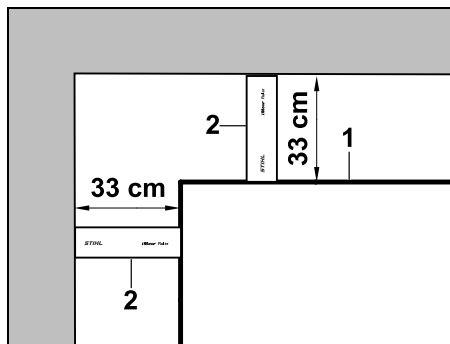
Traadi paigaldamine kõrgete takistuste ümber



Paigaldades ümber kõrgete takistuste (1), nt müüri- ja peenrakastide, tuleb nurkades traadi lubatud kaugusest täpselt kinni pidada, et robotniiduk ei riivaks takistust. Paigaldage piiramistraat (2)

iMow Ruleri (3) abil, nagu joonisel näidatud.

Traadi kaugus: 33 cm.

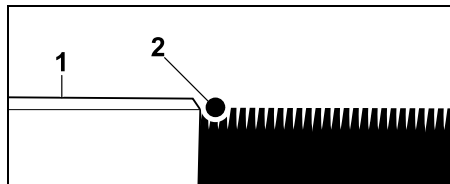


Piiramistraati (1) kõrge takistuse sisenurka paigaldades mõõtkte traadi kaugus iMow Ruleriga (2).

Traadi kaugus: 33 cm.

Takistuste kõrguse mõõtmine

Robotniiduk suudab sõita piirnevatel aladel, nt teedel, kui nende kõrgusvahe niidupinnaga on väiksem kui ± 1 cm.

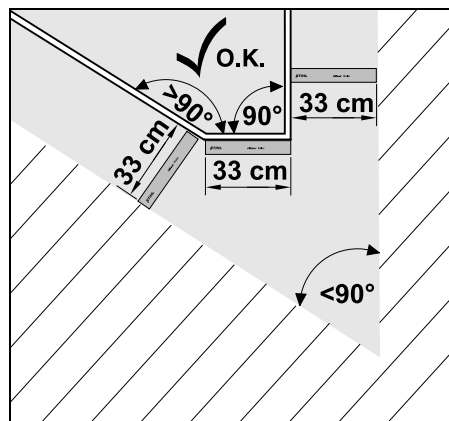


Kõrguse erinevus sõidetava takistusega (1) on väiksem kui ± 1 cm: paigaldage piiramistraat (2) takistuse suhtes ilma vahemikuta.



Seadke vajaduse korral **niitmiskõrgus** selliseks, et robotniiduki niiduseade ei puudutaks takistusi. Vähiima niitmiskõrguse seadistamisel suudab robotniiduk seepärast ületada ainult määratud väiksemaid kõrgusvahesid.

12.6 Teravnurgad



Teravate murunurkade ($< 90^\circ$) korral tuleb piiramistraat paigaldada, nagu joonisel näidatud. Mõlema nurga vaheline kaugus peab olema vähemalt **33 cm**, et robotniiduk saaks ääre läbi sõita.

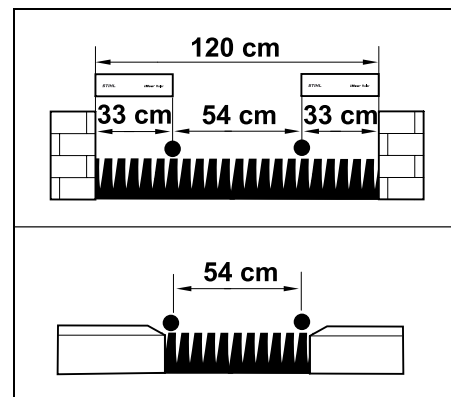
12.7 Kitsad kohad



Kui paigaldatud on kitsaid kohti, lülitage nihutatud kojusõitmine (koridor) välja ($\Rightarrow$ 11.14) või paigaldage juhtkaablid. ($\Rightarrow$ 12.12)

Robotniiduk läbib kõik kitsad kohad automaatselt, kui minimaalne traadivahemik on tagatud. Niidupinna veelgi kitsamad alad tuleb piiramistraadi vastavalt paigaldamisega välja jätta.

Kui kaks niidupinda on sõidetava kitsa alaga ühendatud, võib paigaldada läbikäigu. ($\Rightarrow$ 12.11)



Traadi minimaalne kaugus on **54 cm**.

Seetõttu on **kitsaste kohtade** jaoks vaja ruumi järgmiselt:

- üle ± 1 cm kõrguste takistuste, nt müüride, vahel **120 cm**;
- piirnevate sõidetavate tsoonide vahel, kui kõrgusvahe on väiksem kui ± 1 cm (nt kõnniteed), **54 cm**.

12.8 Ühendusradade paigaldamine

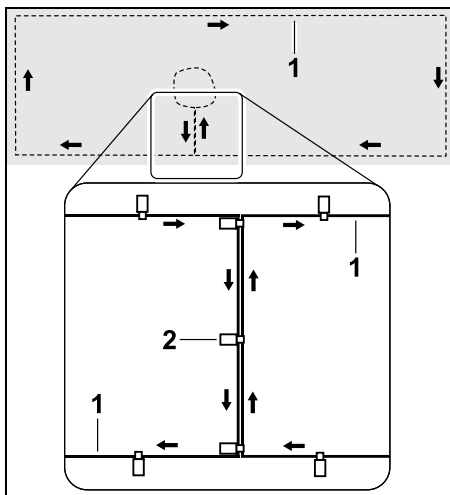
Robotniiduk eirab piiramistraadi signaali, kui traadid asetsevad lähestikku ja üksteise suhtes paralleelselt. Ühendusrajad tuleb paigaldada,

- lisapindade kasutamiseks, ($\Rightarrow$ 12.10)
- kui tõkestatud alad on nõutavad. ($\Rightarrow$ 12.9)



STIHL soovib ühendusrajad koos vastavate tõkestatud alade või lisapindadega traadi paigaldamise käigus arvesse võtta.

Hilisemal paigaldamisel tuleb piiramistraat läbi lõigata ja kasutada ühendusradade ühendamiseks kaasasolevaid traadi ühendusklemme. (⇒ 12.16)



Ühendusradade jaoks paigaldatakse piiramistraat (1) paralleelselt, traadid ei tohi omavahel ristuda, kuid peavad asetsema lähedastiku. Kinnitage ühendusrada piisava arvu kinnitusvaidadega (2) maapinna külge.

12.9 Tõkestatud alad

Tõkestatud alad tuleb luua:

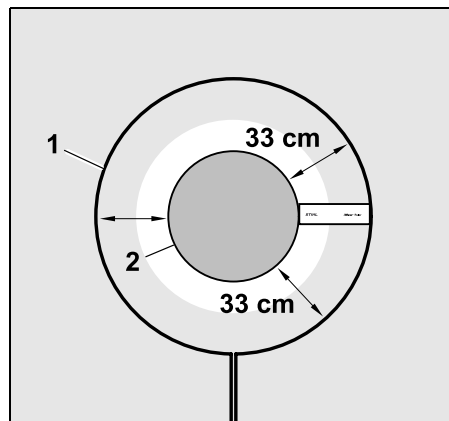
- takistuste ümber, mida robotniiduk ei tohi puutuda,
- takistuste ümber, mis ei ole piisavalt stabiilsed,

- takistuste ümber, mis on liiga madalad (miinimumkõrgus: 10 cm)

STIHL soovib:

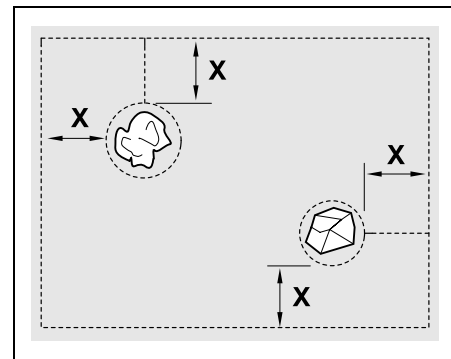
- takistused kas eemaldada või jätta need tõkestatud aladena välja;
- kontrollida tõkestatud alasid pärast esmakordset paigaldamist või traadi paigalduse muutmist käsklusega „Ääre proovimine“. (⇒ 11.14)

Kaugus piiramistraadi paigaldamiseks ümber tõkestatud ala: **33 cm**.



Robotniiduk sõidab ilma otsa pörkamata piki piiramistraati (1) ümber takistuse (2).

Veatu töö tagamiseks peaksid tõkestatud alad olema ringikujulised, mitte ovaalsed, nurgelised ega lookleva servaga.



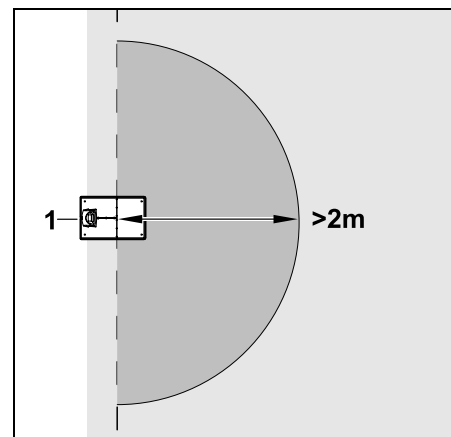
Tõkestatud alade **minimaalne läbimõõt** peab olema 66 cm.

Kaugus ääre piiramistraadist (X) peab olema suurem kui 54 cm.

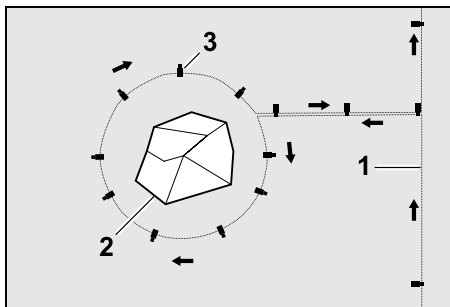


Soovitus

Tõkestatud alade läbimõõt ei tohiks ületada 2–3 m.



Selleks et dokkimine toimuks häireteta, ei tohi vähemalt **2 m** raadiuses dokkimisjaamast (1) tõkestatud alasid olla.

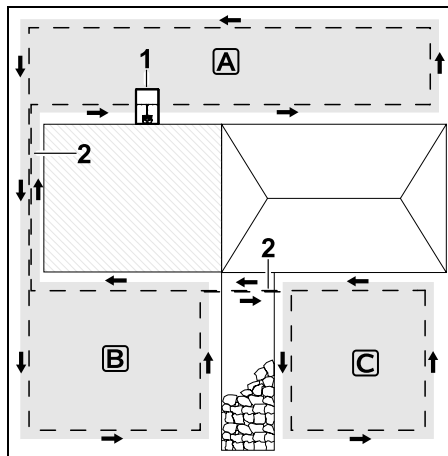


Viige piiramistraat (1) äärest takistuse juurde, paigaldage ümber takistuse (2) õigele kaugusele (kasutage iMow Rulerit) ja kinnitage maasse piisava arvu kinnitusvaidadega (3). Seejärel juhtige piiramistraat tagasi ääreni.

Takistusest ääreni tuleb piiramistraat paigaldada **paralleelselt** ühendusrajana. Oluline on kinni pidada vedamissuunast tõkestatud ala ümber. (⇒ 12.8)

12.10 Lisapinnad

Lisapinnad on niidupinna alad, mida robotniiduk **ei saa täisautomaatselt** niita, kuna sinna ei ole võimalik sõita. Nii on võimalik kasutada üht piiramistraati mitme eraldatud niidupinna ümbritsemiseks. Robotniiduk tuleb käsitsi ühelt niidupinnalt teisele viia. Niitmine käivitatakse käsuga „Niitmise käivitamine” (⇒ 11.5) või „Niitmise viitkäivitamine” (⇒ 11.5).



Dokkimisjaam (1) paigaldatakse niidupinnale **A**, selle töötlemine toimub niiduplaani järgi ja täisautomaatselt. Lisapinnad **B** ja **C** on ühendatud ühendusradade (2) abil niidupinnaga **A**. Kõikide pindade puhul peab piiramistraat olema paigaldatud samas suunas, seejuures ei tohi ühendusradade piiramistraat ristuda.

- Aktiveerige lisapinnad menüüs „Seadistused – Paigaldus”. (⇒ 11.14)

12.11 Läbikäigud

Kui on tarvis niita mitut niidupinda (nt niidupinnad maja ees ja taga), saab nende ühendamiseks paigaldada läbikäigu. Nii saab kõik niidupinnad niita **automaatselt**.

i Läbikäikudes niidetakse muru ainult piiramistraadil sõites. Aktiveerige vajaduse korral ääre automaatne niitmine või niitke läbikäigu ala regulaarselt käsitsi. (⇒ 11.5), (⇒ 11.14)

Kui paigaldatud on läbikäike, lülitage nihutatud kojusõitmine (koridor) välja (⇒ 11.14) või paigaldage juhtkaablid. (⇒ 12.12)

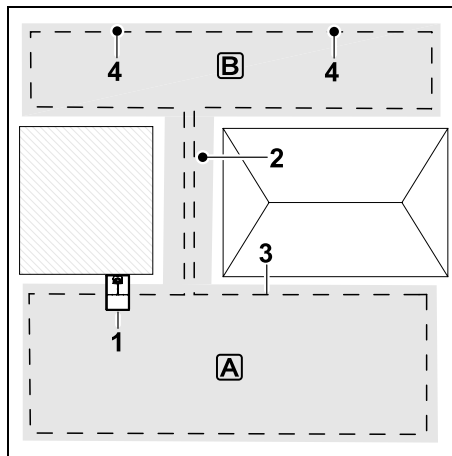
Antud traadikaugused ja läbikäigušabloon on kohandatud piiramistraadi paigutusega murupinnal. Kui piiramistraat on paigaldatud väga sügavale, nt kivisillutise alla, siis mõõdud erinevad. Kontrollige funktsioneerimist ja muutke vajaduse korral traadi paigutust.

Eeldused

- **Minimaalne laius** (ruumivajadus): fikseeritud takistuste vahel: 108 cm sõidetavate teede vahel: 27 cm.

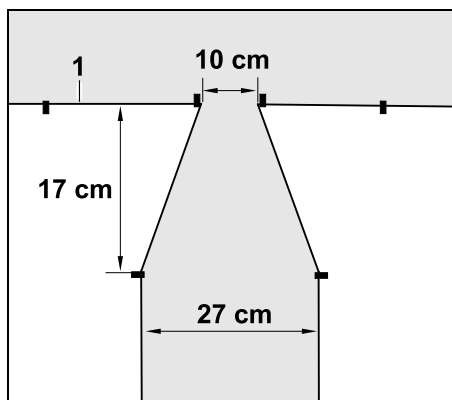
i Pikemates läbikäikudes on olenevalt maapinna omadustest vaja pisut rohkem ruumi. Pikemad läbikäigud takistuste vahel tuleks püüda alati võimalikult keskele sättida.

- Läbikäik on vabalt läbitav.
- Teisel niidupinnal määratakse vähemalt 1 **käivituspunkt**. (⇒ 11.15)



Dokkimisjaam (1) paigaldatakse niidupinnale **A**. Niidupind **B** on läbikäigu (2) kaudu ühendatud niidupinnaga **A**. Robotniiduk saab piiramistraadi (3) lõpuni läbi sõita. Niidupinna **B** töötlemiseks tuleb määrata käivituspunktid (4). (⇒ 11.15) Üksikud niitmised algavad siis olenevalt seadistusest (käivitussagedus) käivituspunktides.

Läbikäigu algus ja lõpp

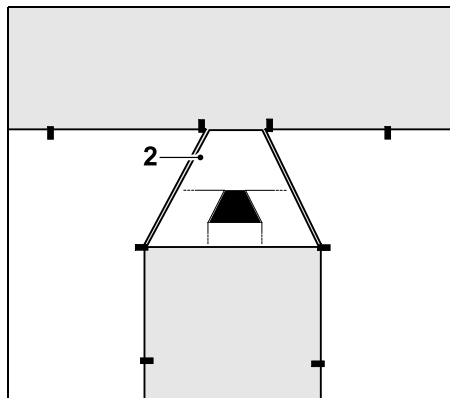


Läbikäigu alguses ja lõpus tuleb piiramistraat (1) paigaldada lehterjalt, nagu joonisel näidatud. Selle paigaldusega välditakse, et robotniiduk niitmise ajal kogemata läbikäiku sõidaks.



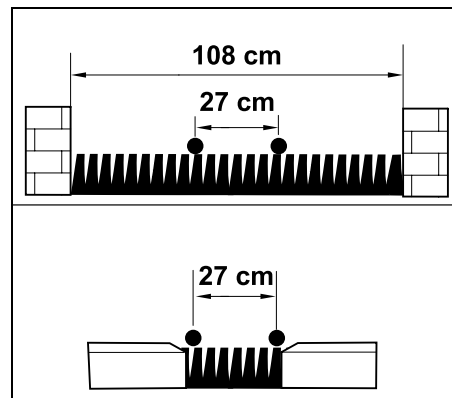
Mõõtmed sõltuvad oluliselt keskkonnast ja maastikust. Lehtrikujulise alguse või lõpuga läbikäikude korral kontrollige alati, kas robotniiduk saab neid läbida.

Paigaldage piiramistraat läbikäigu sissepääsust vasakul ja paremal umbes ühe seadmepikkuse võrra otse.



Lehterjate sisse- ja väljasõitude paigaldamiseks saate kasutada ka tarnekomplektis sisalduvat läbikäigušabloon (2).

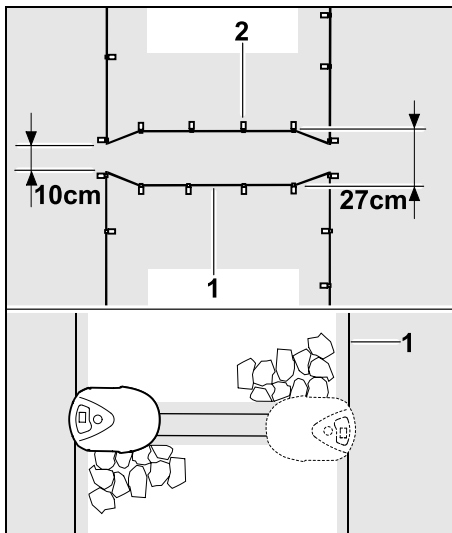
Läbikäigu paigaldamine



Traadi kaugus läbikäikudes: **27 cm**

Sellest tulenevalt on ruumivajadus järgmine:

- kõrgete takistuste vahel (üle 1 cm, nt müürid):
108 cm,
- kõnniteede ja sõidetavate tsoonide vahel, kui kõrgusvahe on alla +/- 1 cm:
27 cm.



Läbikäikudes paigaldatakse piiramistraat (1) paralleelselt ja piisava hulga kinnitusvaiadega (2) maasse. Läbikäigu algusse ja lõppu tuleks paigaldada lehterjas sisse- ja väljasõit.

12.12 Juhtkaablid nihutatud kojosõitmise jaoks

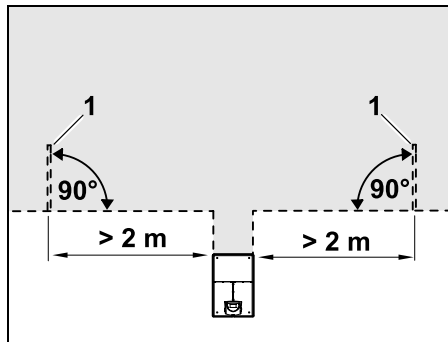
Kui aktiveeritakse nihutatud kojosõitmine, tuleb paigaldada juhtkaablid,

- kui paigaldatud on väline dokkimisjaam või
- kui niidupinnal on läbikäike või kitsaid kohti.

Tõõviisid

Kui robotniiduk sõidab piiramistraati järgides seespool, ületab ta selle kojosõidu ajal ühe juhtkaablist. Seejärel sõidab niiduk piiramistraadini ja edasi dokkimisjaamani.

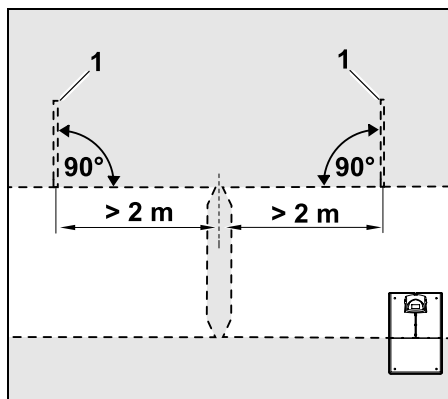
Juhtkaablid välise dokkimisjaama juures



Välise dokkimisjaama juurdepääsuteest vasakule ja paremale tuleb paigaldada kaks juhtkaablit (1) piiramistraadiga 90° nurga all.

Miimumkaugus juurdepääsuteest: **2 m**

Juhtkaablid läbikäikude juures



Läbipääsu sissepääsust vasakule ja paremale tuleb paigaldada kaks juhtkaablit (1) piiramistraadiga 90° nurga all. Need tuleb paigaldada alati niidupinna sellesse ossa, millele pääseb ligi ainult

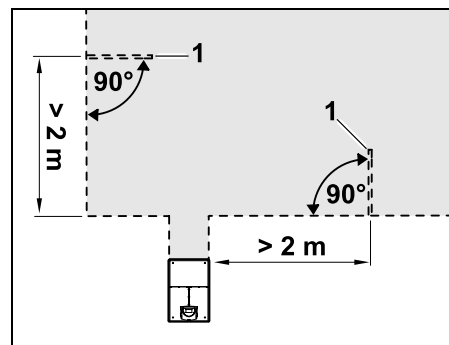
lähikäigu kaudu.

Miimumkaugus lähikäigu sissepääsust: **2 m**



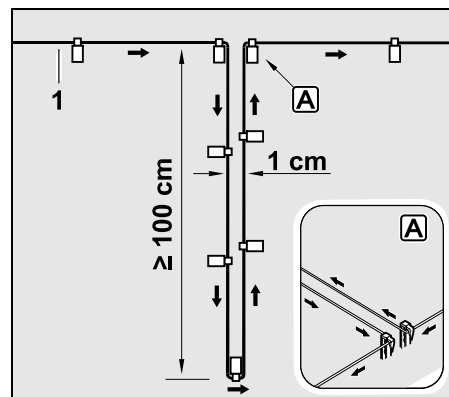
Kui üksteise järel on paigaldatud mitu lähikäiku, tuleb juhtkaablid paigaldada igale vastavale niidupinnale.

Juhtkaabli paigaldamine



Juhtkaableid ei tohi paigaldada nurkade lähedale.

Miimumkaugus nurkadest: **2 m**



Paigaldage juhtkaabel murule nii, nagu joonisel näidatud. Piiramistraat (1) tuleb servas **A** kahe kinnitusvaiaga (maa)pinda kinnitada; seda ei tohi üle piiramistraadi

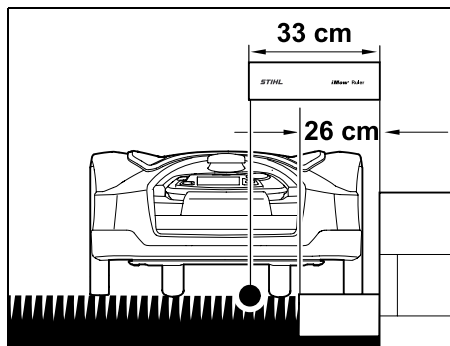
risti tõmmata.
Miinimumpikkus: **100 cm**
Laius: **1 cm**

- Kinnitage juhtkaabel piisava arvu kinnitusvaiadega (maa)pinda.

12.13 Äärte täpne niitmine

i Eritelsuse 6 cm korral jääb kõrgete takistuste juurest muru niitmata kuni 26 cm laiuselt. Kui vaja, võib kõrgete takistuste ümber paigaldada äärekivid.

Äärekivide minimaalne laius:



Paigaldage piiramistraat 33 cm kaugusele takistusest. Selleks et muruäär täielikult niidetud saaks, peavad äärekivid olema vähemalt 26 cm laiused. Kui kasutate laiemaid äärekivisid, niidetakse muruäärt veelgi täpsemalt.

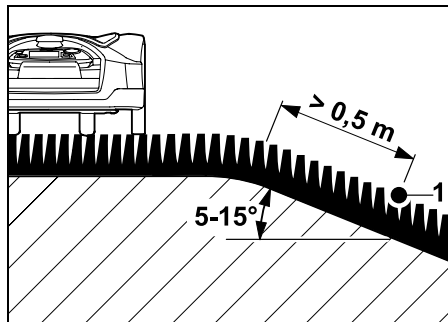
12.14 Langev maastik niidupinnal

i Märkus
Töökindlaks paigalduseks ei tohiks piiramistraati paigaldada tõusule üle $\pm 10^\circ$ (17%). Traadi küll saab paigaldada tõusule kuni $\pm 15^\circ$ (27%), kuid see võib nõuda tunduvalt suuremat vaeva ja rohkemaid traadi kohandusi. Tõusud ja langused tuleb kindlasti aiaplaanile märkida.

Selleks et robotniiduk niidupinnal langevat ala (kuni 15° kaldega) automaatselt ja ilma tõrgeteta niita saaks, tuleb piiramistraat paigaldada minimaalse vahemaaga kaldeääre suhtes.

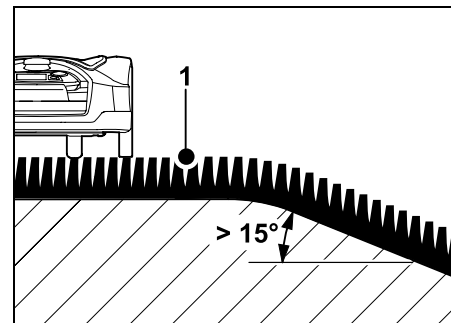
Veekogude ja kukkumisohtlike kohtade (nt servad, astmed) juures on minimaalne kaugus **100 cm**.

Langev ala kaldega $5^\circ - 15^\circ$



Kui niidupinnal on langev ala $5^\circ - 15^\circ$ kaldega, siis võib paigaldada piiramistraadi langeva pinna kaldeääre taha, nagu on joonisel näidatud. Robotniiduki tõrgeteta töö tagamiseks tuleb pidada kinni minimaalsest kaugusest (0,5 m) kalde äärest piirdetraadini.

Langev ala kaldega $> 15^\circ$

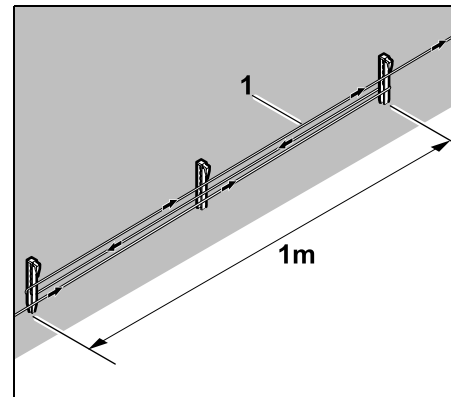


Kui niidupinnal on langev ala $> 15^\circ$ kaldega, siis on soovitatav paigaldada piiramistraat (1) tasasele pinnale kaldeääre kohale, nagu on joonisel näidatud. Kaldeäärt ega langevat nõlva ei niideta.

12.15 Traadivarude paigaldamine

Regulaarsete vahedega paigaldatud traadivarud muudavad korrektuuride tegemise kergemaks, nt dokkimisjaama asukoha või piiramistraadi paigutuse muutmise.

Traadivarud tuleks paigaldada eriti just raskemini läbitavate kohtade lähedusse.

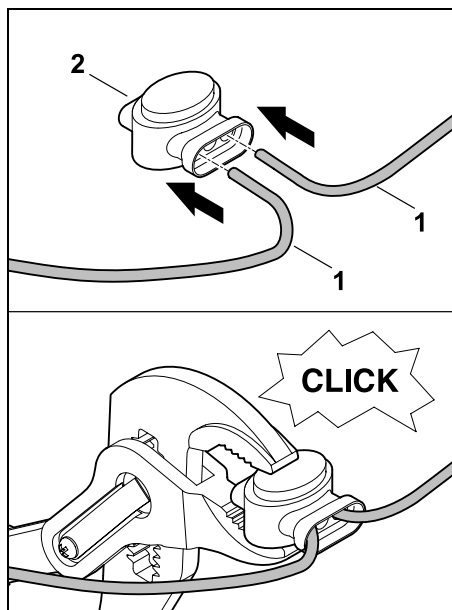


Paigaldage piiramistraat (1) umbes 1 m ulatuses kahe kinnitusvaia vahele. Kinnitage keskel olev traadivaru lisakinnitusvaiaga maapinna külge.

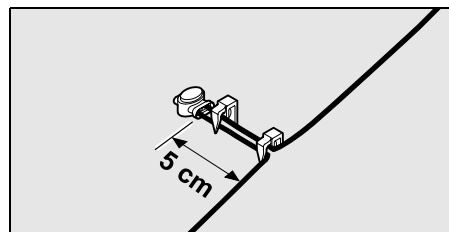
12.16 Traadi ühendusklemmi kasutamine

Piiramistraadi pikendamiseks või lahtiste traadiotsade ühendamiseks tohib kasutada eranditult ainult tarvikutena saadaolevaid geeliga täidetud traadi ühendusklemme. Need takistavad enneaegset kulumist (nt traadiotsade korrosiooni korral) ja garanteerivad optimaalse ühenduse.

Märkige traadi ühendusklemmide asend niidupinna joonisel. (⇒ 12.2)



Lükake lahtised, isoleerimata traadiotsad (1) traadi ühendusklemmi kuni lõpuni välja (2). Vajutage traadi ühendusklemm sobivate tangidega kokku, laske korralikult kinni klõpsatada.



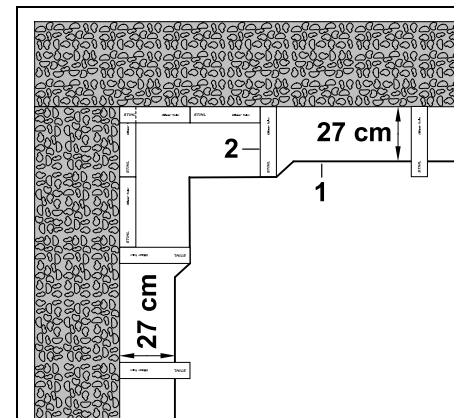
Kinnitage piiramistraat kuni tõmbetõkiseni kahe kinnitusvaia maasse, nagu joonisel näidatud on.

12.17 Väike kaugus servast

Otsemarsruudil, mitte nurkades, saab traadi kaugust kõrgest takistusest vähendada väärtuseni **27 cm**. Tänu sellele on niidetud pind suurem. Tuleb jälgida, et ääre läbisõitmisel (⇒ 9.13), (⇒ 11.14) jääks robotniiduki ja takistuste vahele piisavalt vaba ruumi (vähemalt 5 cm). Vajaduse korral suurendage traadi kaugust takistustest.

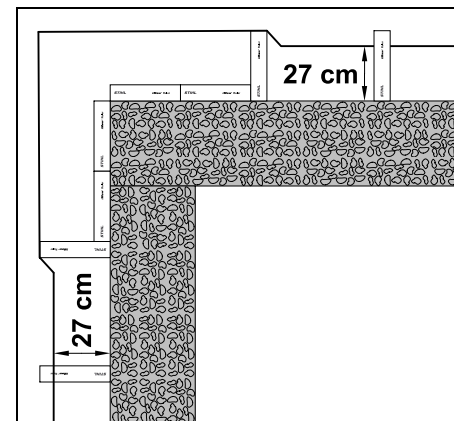
i Väikesed kaugused servast tuleb kindlasti aiaplaanile märkida. (⇒ 12.2)

Väike kaugus servast sisenurga juures



Paigaldage piiramistraat (1) sisenurka, nagu joonisel näidatud. Kasutage iMow Rulerit (2).

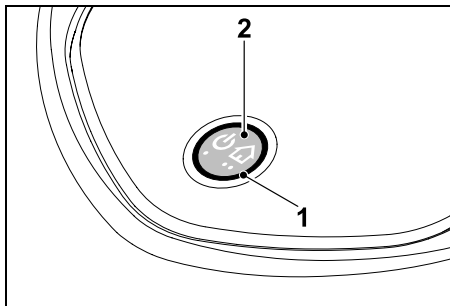
Väike kaugus servast välisnurga juures



Paigaldage piiramistraat (1) välisnurga juurde, nagu joonisel näidatud. Kasutage iMow Rulerit (2).

13. Dokkimisjaam

13.1 Dokkimisjaama juhtelemendid



Punane rõngakujuline LED (1) teavitab dokkimisjaama ja traadi signaali olekust.

Nupu (2) funktsioonid:

- dokkimisjaama sisse- ja väljalülitamine;
- kojukutsumise aktiveerimine;
- traadimurru otsingu aktiveerimine.

LED ei põle:

- dokkimisjaam ja traadi signaal on välja lülitatud.

LED põleb pidevalt:

- dokkimisjaam ja traadi signaal on sisse lülitatud.
- Robotniiduk ei ole dokitud.

LED vilgub aeglaselt (põleb 2 sekundit – ei põle veidi aega):

- robotniiduk on dokitud, akut laetakse vajaduse korral.
- Dokkimisjaam ja traadi signaal on sisse lülitatud.

LED vilgub kiiresti:

- piiramistraat on katkenud – traadimurd või traat ei ole dokkimisjaamaga korrektelt ühendatud.(⇒ 16.7)

LED põleb 3 sekundit, seejärel 1-sekundiline paus:

- kojukutsumine on aktiveeritud.

LED vilgub 3 korda lühidalt, 3 korda pikalt, 3 korda lühidalt, seejärel u 5-sekundiline paus (SOS-signaal):

- dokkimisjaama viga.

Dokkimisjaama sisse- ja väljalülitamine:

automaatrežiimil lülitub dokkimisjaam sisse ja välja automaatselt.



Kui robotniiduk ei ole dokitud, aktiveerib lühike nupuvajutus dokkimisjaama. Traadi signaal on aktiivne 48 tundi, kui robotniiduk enne ei doki.

Nuppu 2 sekundit vajutades lülitub dokkimisjaam välja.

Kojukutsumise aktiveerimine:

vajutage niitmise ajal 2 sekundi jooksul 2 korda lühidalt nuppu. Robotniiduk lõpetab aktiivse niitmise, otsib piiramistraadi üles ja naaseb aku laadimiseks dokkimisjaama. Selle aktiivaja jooksul enam niitmist ei toimu.



Kojukutsumine jääb aktiivseks, kuni robotniiduk on dokitud. Ka kaks korda uuesti dokkimisjaama nupu vajutamine lõpetab kojukutsumise.

14. Niitmishühised

14.1 Üldine teave

Robotniiduk on mõeldud murupindade automaatseks niitmiseks. Muru on seejuures pideva niitmise tõttu madal. Tulemuseks on ilus ja tihe muru.

Murupindadel, mida pole enne tavalise muruniidukiga niidetud, saavutatakse korralik tulemus alles pärast mitut niitmist. Eriti just pisut kõrgema muru korral tekib korralik lõiketulemus alles pärast paari niitmiskorda.

Kuuma ja kuiva kliima korral ei tohiks muru olla liiga madal, kuna vastasel korral kõrvetab päike muru ära ja see muutub inetuks.

Terava teraga on lõiketulemus ilusam kui nüri teraga, seetõttu tuleks seda regulaarselt vahetada.

14.2 Multšimine

Robotniiduk on multšniiduk.

Multšimisel jätkub pärast rohukõrte lõikamist nende peenestamine niiduseadme korpusel. Lõpuks langevad need murukamarale, jäävad sinna ja kõdunevad.

Peenestatud lõikejätmed annavad murule tagasi orgaanilised toitained ja toimivad seega loodusliku väetisena. Vajadus lisaväetise järele väheneb oluliselt.

14.3 Aktiivajad

Aktiivaegadel võib robotniiduk iga hetk muru niitmiseks dokkimisjaamast lahkuda. Nendel aegadel toimuvad seega **niitmised, laadimised ja puhkepausid**. Robotniiduk jaotab vajalikud niitmise- ja laadimistoimingud automaatselt saadaoleva aja peale ära.

Paigaldamisel jaotatakse aktiivajad automaatselt kogu nädala peale. Seejuures arvestatakse varuajaga – nii on tagatud optimaalne muruhooldus ka siis, kui mõni niitmine jääb vahele (nt vihma tõttu).



Aktiivaegadel ei tohi kõrvalised isikud viibida ohualas. Valige aktiivajad seda arvesse võttes. Arvestage lisaks robotniidukite kasutamist puudutavate kommunaaleeskirjadega ja juhistega peatükis „Ohutusnõuded“ (⇒ 6.) ning muutke aktiivaegu menüüs „Niiduplaan“. (⇒ 11.7) Kindlasti peaksite vastutavast ametist küsima, millistel päeva- ja ööaegadel on lubatud seadet kasutada.

14.4 Niitmise kestus

Niitmise kestus näitab, mitu tundi nädalas tuleks muru niita. Seda saab nädalaseadistuste (⇒ 11.8) all pikendada või lühendada.

Niitmise kestus tähistab aega, mille jooksul robotniiduk muru niidab. Aku laadimise aeg ei kuulu niitmise kestuse hulka.

Esmakordsel paigaldamisel arvutab robotniiduk niitmise kestuse automaatselt, lähtudes niidupinna antud suurusest. See orienteeriv väärtus lähtub tavalisest murust ja kuivast ilmast.

Niitmise ulatus

100 m² jaoks vajab robotniiduk keskmiselt:

RMI 632, RMI 632 C:	70 minutit
RMI 632 P, RMI 632 PC:	60 minutit

14.5 Kodupiirkond (RMI 632 C, RMI 632 PC)

Robotniiduk tuvastab oma asukoha integreeritud GPS-vastuvõtja abil. Iga äärel sõitmise ajal traadi korrektse paigalduse kontrollimiseks (⇒ 9.13) ja käivituspunktide programmeerimisel (⇒ 11.15) salvestab robotniiduk kõige lääne-, ida-, lõuna- ja põhjapoolsema punkti koordinaadid.

See pind on defineeritud kodupiirkonnana, siin tohib robotniidukit kasutada. Iga äärel sõitmise kordamise ajal uuendatakse koordinaate.

Aktiivse **GPS-kaitse** korral teavitatakse seadme omanikku, kui seade pannakse tööle väljaspool kodupiirkonda. Peale selle küsitakse robotniiduki ekraanil PIN-koodi.

14.6 Käsitsi niitmine

Ärge lülitage niitmistera sisse kõrges rohus või kõige madalamal niitmiskõrgusel!

Robotniidukit võib koormata vaid nii tugevalt, et niitmismootori pöörlemiskiirus ei lange seejuures oluliselt. Kui

pöörlemiskiirus langeb või kui robotniiduk sõidab aeglasemalt, valige suurem niitmiskõrgus.

15. Seadme käivitamine

15.1 Ettevalmistamine



Esmakordsel paigaldamisel saab kasutada paigaldusabilist. (⇒ 9.)



Robotniidukit tohib laadida ja kasutada ümbruse temperatuuril +5 °C kuni +40 °C.

- Paigaldage dokkimisjaam. (⇒ 9.9)
- Paigaldage piiramistraat (⇒ 9.10) ja ühendage. (⇒ 9.11)
- Eemaldage niidupinnalt võõrkehade (nt mänguasjad, tööriistad).
- Laadige akut. (⇒ 15.8)
- Seadke kella-aeg ja kuupäev. (⇒ 11.11)
- Kontrollige niiduplaani ja muutke seda vajaduse korral. Jälgige eriti hoolikalt, et kõrvalised isikud ei satuks aktiivaegadel ohualasse. (⇒ 11.6)



Niitke väga kõrge muru enne robotniiduki kasutamist tavalise muruniidukiga madalaks (nt pärast pikemat pausi).

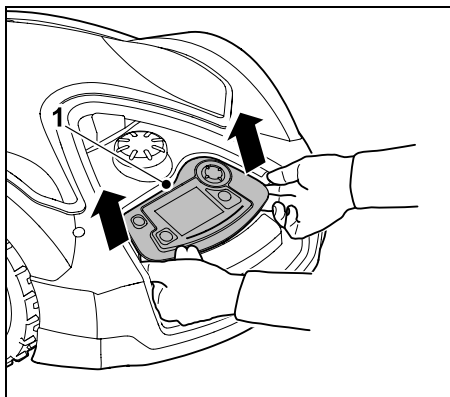
15.2 Juhtkonsooli eemaldamine ja paigaldamine

Juhtkonsooli saab vajaduse korral robotniidukist eemaldada, et käsitsi niita või nt programmi muuta.

Robotniiduk töötab automaatselt ainult siis, kui juhtkonsool on paigaldatud.

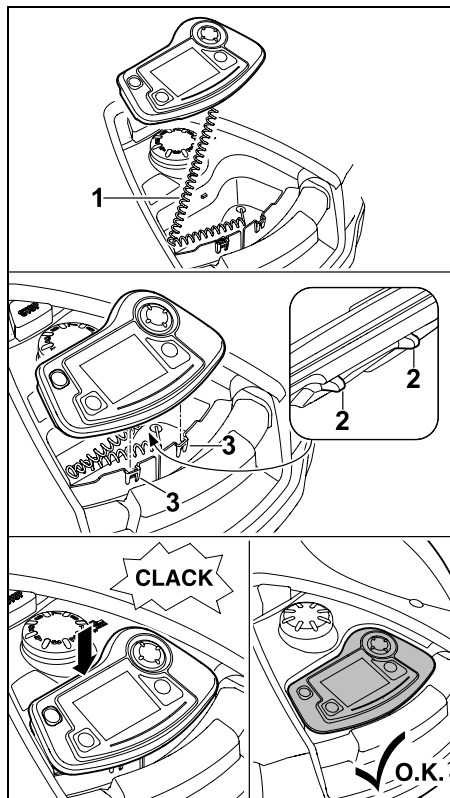
Juhtkonsooli eemaldamine

- Vajutage töö ajal enne juhtkonsooli eemaldamist nuppu STOP.



Tõstke juhtkonsool (1) tagant kerge järsu tõmbega üles ja eemaldage robotniidukist. See jääb spiraaljuhtme kaudu seadmega ühendatuks.

Juhtkonsooli paigaldamine



Pange spiraaljuhe (1) hoiusahtlisse korpusel. Kallutage juhtkonsooli pisut tahapoole, haakige kinnituskonksud (2) korpuse pesadesse (3), seejärel suruge juhtkonsooli esiosa alla ja laske fikseeruda.

15.3 Programmi muutmine

Kehtivat programmi saate vaadata **niiduplaanist** või mudelite RMI 632 C, RMI 632 PC korral **rakendusest iMow**. (⇒ 11.6)

Niiduplaan arvutatakse paigaldamisel või uue niiduplaani koostamisel niidupinna suuruse järgi.

Aktiivajad ja niitmise kestus on eraldi muudetavad, vajalikud niitmised jagatakse automaatselt võimalike aktiivaegade peale ära. Kui vaja, siis leiab ühe aktiivaja jooksul aset mitu niitmise- ja laadimistoimingut. Soovi korral niidetakse niidupinna äärt automaatselt regulaarsete ajavahemike järel. (⇒ 11.14)

Võimalik on kuni kolm aktiivaega päevas. (⇒ 11.6)

Kui robotniiduk peab sõitma niidupinna konkreetsetele aladele, tuleb määrata eraldi käivituspunktid. (⇒ 11.15)



Olenevalt tingimustest (nt ilus ilm või suur ajaaken) ei kasutata optimaalseks muruhoolduseks kõiki aktiivaegu.

Aktiivaegade muutmine (⇒ 11.7)

- Lisaniitmiste jaoks lisatavad aktiivajad.
- Ajaakna kohandamine, et nt hommikul või öösel niitmist vältida.
- Üksikute aktiivaegade vahelejätmise, kuna niidupinda kasutatakse nt peo tarbeks.

Niitmise kestuse pikendamine (⇒ 11.8)

- Leidub alasid, kus ei niideta piisavalt, nt kuna niidupind on äärmiselt nurgeline.
- Rohu intensiivne kasv kasvuperioodil.
- Eriti tihe muru.

Niitmise kestuse lühendamine (⇒ 11.8)

- Rohu aeglasem kasv kuumuse, külma või kuivuse tõttu.

Uue niiduplaani koostamine (⇒ 11.8)

- Niidupinna suurust on muudetud.

Uus installimine (⇒ 11.14)

- Dokkimisjaama uus asukoht.
- Esmakordne kasutuselevõtt uuel niidupinnal.

15.4 Automaatikaga niitmine

- Automaatika sisselülitamine
Sisselülitatud automaatika korral on ekraanil akusümboli kõrval automaatikasümbol. (⇒ 11.5)
- Niitmiste **käivitamine**
Niitmised käivituvad automaatselt, lähtudes seatud aktiivaegadest. (⇒ 11.6)
- Niitmiste **lõpetamine**
Aku tühjenemisel sõidab robotniiduk automaatselt dokkimisjaama. (⇒ 15.7)
Nupuga STOP saate käimasoleva niitmise alati käsitsi lõpetada. (⇒ 5.1)
Ka **kojikutsumise** aktiveerimine dokkimisjaamal lõpetab niitmise kohe. (⇒ 13.1)
RMI 632 C, RMI 632 PC:
Peale selle saab niitmise lõpetada ka rakendusega – saatke robotniiduk dokkimisjaama. (⇒ 10.)

 Niidupindu, kuhu robotniiduk pääseb **lābikāigu** kaudu, niidetakse ainult siis, kui selle pinna jaoks on määratud käivituspunktid.

15.5 Aktiivaegadest sõltumatu niitmine

- Aktiveerige dokitud robotniiduk, vajutades suvalist nuppu. Siis lülitub sisse ka dokkimisjaam.



Dokkimisjaamaga niidupinnad

- Kui tahate niita niidupinda, kuhu pääseb ainult **lābikāigu** kaudu, kandke või sõidutage robotniiduk sinna.
- Viivitusega niitmine
Aktiveerige käsklus **Niitmise käivitamine** (⇒ 11.5) või vajutage **niitmisenuppu**.
Niitmine algab kohe ja kestab kuni määratud kellaajani.
- Viivitusega niitmine
Aktiveerige käsklus **Niitmise viitkäivitamine**. (⇒ 11.5)
Niitmine algab määratud käivitusajal ja kestab kuni määratud lõpuajani.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Käivitage niitmine rakendusega. (⇒ 10.)
Niitmine algab määratud käivitusajal ja kestab kuni määratud lõpuajani.
- Niitmise käsitsi lõpetamine
Nupuga STOP saate aktiivse niitmise alati lõpetada. (⇒ 5.1)
Ka **kojikutsumise** aktiveerimine dokkimisjaamal lõpetab niitmise kohe. (⇒ 13.1)
RMI 632 C, RMI 632 PC:
Peale selle saab niitmise lõpetada ka rakendusega – saatke robotniiduk dokkimisjaama. (⇒ 10.)

 Vajaduse korral käib robotniiduk vahepeal akut laadimas ja jätkab seejärel niitmist kuni valitud lõpuajani.

Lisapinnad

- Kandke või sõidutage robotniiduk lisapinnale.
- Aktiveerige lisapind. (⇒ 12.10)

- Viivitusega niitmine
Aktiveerige käsklus **Niitmise käivitamine** (⇒ 11.5) või vajutage **niitmisenuppu**.
Niitmine algab kohe ja kestab kuni määratud kellaajani.
- Viivitusega niitmine
Aktiveerige käsklus **Niitmise viitkäivitamine**. (⇒ 11.5)
Niitmine algab määratud käivitusajal ja kestab kuni määratud lõpuajani.
- Niitmise lõpetamine
Kui valitud lõpuaeg on käes, sõidab robotniiduk piiramistraadi juurde ja jääb seisma. Viige seade aku laadimiseks dokkimisjaama ja kinnitage kuvatav teade. (⇒ 24.)
Nupuga STOP saate käimasoleva niitmise alati käsitsi lõpetada. (⇒ 5.1)

 Kui aku saab enne määratud lõpuaega tühjaks, lühendatakse niitmist vastavalt.

15.6 Käsitsi niitmine

 Põrkeandur ja ääre piirang on käsitsi niitmise ajal inaktiivsed.

- Laadige vajaduse korral akut (⇒ 15.8).
- Eemaldage juhtkonsool (⇒ 15.2).
- Aktiveerige käsklus **Käsijuhtimine** (⇒ 11.5).
- Liigutage ja juhtige robotniidukit rist-juhtauaga. Edasisuunas saab valida kahe kiiruse vahel:
aeglane (vajutage nuppu kergelt) või **kiire** (vajutage nuppu tugevalt).



- Kontrollige enne niitmistera sisselülitamist, kas jalad on niiduseadmest piisavalt kaugel, lisaks kõndige alati robotniiduki taga. (⇒ 4.2)
- Vajutage niitmistera sisselülitamiseks **nuppu OK** parema pöidlaga ja hoidke, seejärel vajutage vasaku pöidlaga **niitmisenuppu**. Niitmistera pöörleb seni, kuni niitmisenupp on alla vajutatud.
- Hoidke käsitsi niitmisel vasaku pöidlaga niitmisenuppu all ja kasutage parema käega rist-juhttrauda.
- Vabastage niitmisenupp, et niitmistera peatada.
- Laadige pärast käsitsi niitmist akut. (⇒ 15.8)



15.7 Robotniiduki dokkimine

Automaatika kasutuse ajal dokkimine

Kui aktiivaeg on lõppenud või aku on tühi, sõidab robotniiduk automaatselt dokkimisjaama.

Sunniviisiline dokkimine

- Vajaduse korral asetage juhtkonsool sisse. (⇒ 15.2)
- Lülitage vajaduse korral dokkimisjaam sisse. (⇒ 13.1)
- Aktiveerige käsklus **Dokkimisjaama sõitmine**. (⇒ 11.5)
Niitmise ajal saab dokkimisjaamal aktiveerida ka **kojukulsumise**.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** saatke robotniiduk rakenduse abil dokkimisjaama. (⇒ 10.)



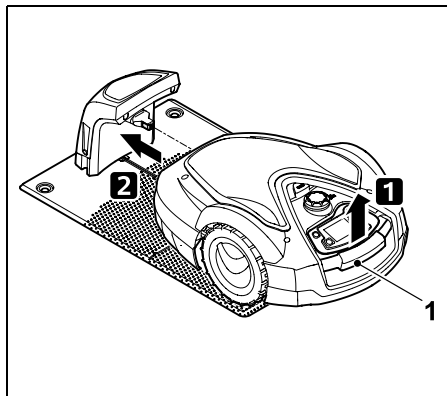
Aktiivajal ei järgne dokkimisele ühtegi niitmist.

Käsitsi dokkimine

- Juhtige robotniiduk juhtkonsooliga dokkimisjaama: selleks eemaldage juhtkonsool (⇒ 15.2) ja aktiveerige käsklus **Käsijuhtimine** (⇒ 11.5).

või

- Lükake robotniiduk käsitsi dokkimisjaama.



Tõstke robotniiduk kandesangast (1) pisut üles ja vabastage veorattad koormusest. Lükake seade esiratastele toetades dokkimisjaama.

- Vajaduse korral asetage juhtkonsool sisse. (⇒ 15.2)

15.8 Aku laadimine



Laadige akut eranditult dokkimisjaamas. Ärge võtke akut kunagi lahti ega laadige seda mõne välise laadimiseseadmega.

Automaatne laadimine

Niitmisele järgneb automaatselt laadimine, kui robotniiduk sõidab dokkimisjaama.

Laadimistoimingu alustamine käsitsi

- Pärast **lisapindadel** kasutamist tooge robotniiduk niidupinnale tagasi ja dokkige. (⇒ 15.7)
- Pärast **niitmise katkestamist** dokkige robotniiduk. (⇒ 15.7)
- Kui vaja, lõpetage robotniiduki ooterežiim suvalise klahvivajutusega. Laadimine käivitub automaatselt.

Laadimine

Laadimise ajal kuvatakse **olekunäidikul** tekst Akut laetakse.



Kõigis ülejäänud menüüdes ilmub ekraani teabealale aku sümboli asemel võrgupistikü sümbol.



Laadimine on erineva kestusega ja sobitatakse automaatselt järgmise kasutusega.



Laadimisprobleemide korral kuvatakse ekraanil vastav teade. (⇒ 24.)

Aku laadimine järgneb alles pärast allapoole teatud pingetaset langemist.

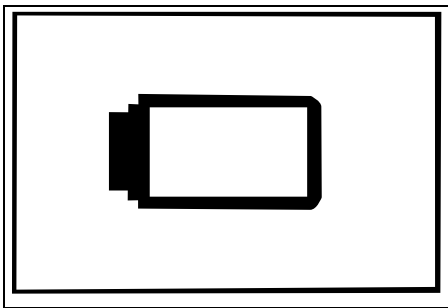
Laetus

Olekunäidikul näete kehtivat laetust, kui vastav näit on valitud. (⇒ 11.13)



Kõigis ülejäänud menüüdes näitab **aku sümbol** ekraani teabealas laetust. (⇒ 11.3)





Kui aku ei ole piisavalt laetud, kuvatakse vastav aku sümbol. Sellisel juhul seadke robotniiduk aku laadimiseks dokkimisjaama.

16. Hooldus

! Vigastusoht! Enne kõiki seadmega seotud hooldus- või puhastustöid lugege läbi peatükk „Ohutusnõuded” (⇒ 6.), eriti aga alapeatükk „Hooldus ja remont” (⇒ 6.9), ning järgige täpselt kõiki nendes peatükkides toodud ohutusjuhiseid.

Aktiveerige seadmelukk enne kõiki hooldus- ja puhastustöid. (⇒ 5.2)

Tõmmake enne hooldustöid dokkimisjaama võrgupistik välja.

Kandke kõikide hooldustööde tegemise ajal kindaid, eriti niitmisteraga töötades.



16.1 Hooldusplaan

Hooldusvälbad olenevad muu hulgas töötundidest. Vastava loenduri „Niitmistunnid” saate avada menüüst „Teave”. (⇒ 11.9)

Pidage näidatud hooldusvälbadest täpselt kinni.

Hooldustööd aktiivaegadega päevadel

- Kontrollige seadme ja dokkimisjaama üldseisundit visuaalselt.
- Kontrollige ekraaninäitu ning õiget kellaaega ja järgmise niitmise algusaega.
- Kontrollige niidupinda ja eemaldage vajaduse korral võõrkehad jms.
- Kontrollige, kas aku laadimine toimib. (⇒ 15.8)

Iganädalased hooldustööd

- Puhastage seadet. (⇒ 16.2)
- Kontrollige visuaalselt, et niitmisteral, tera kinnitusel ja niiduseadmel ei oleks kahjustusi (täkked, mörad, murtud kohad jne) ega kulunud kohti. (⇒ 16.3)

Iga 200 tunni järel

- Vahetage niitmistera välja. Ekraanile ilmub vastav meeldetuletus. (⇒ 16.4)

Iga-aastased hooldustööd

- STIHL soovib lasta seadet kontrollida STIHL-i müügiesinduses kord aastas talvel. Seejuures hooldatakse akut, elektroonikat ja tarkvara.

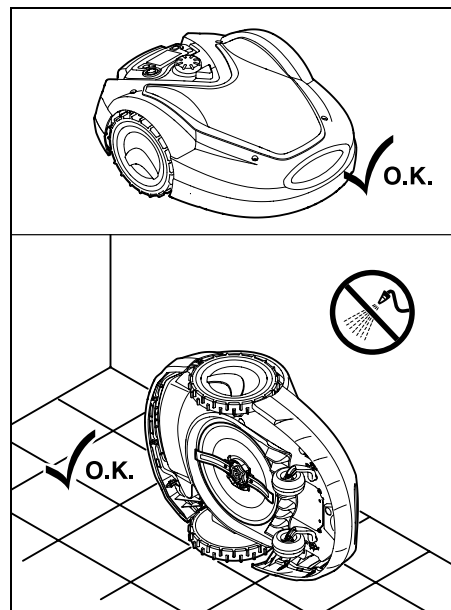


Selleks et müügiesindus saaks teha hooldustöid nõuetekohaselt, seadke seade ohutusastmele „Pole” või andke müügiesindusele PIN-kood.

16.2 Seadme puhastamine

Hoolikas käsitsemine kaitseb seadet kahjustuste eest ja pikendab selle kasutusiga.

Puhastus- ja hooldusasend



Seadme ülaosa (põhikate, kaugjuhtimine) puhastamiseks asetage seade tasasele, tugevale ja horisontaalsele pinnale.

Seadme alakülje puhastamiseks (niitmistera, niiduseade) kallutage robotniiduk joonise järgi vasakule küljele ja toetage vastu seina.

- Eemaldage mustus harja või lapiga. Puhastage eriti niitmistera ja dokkimisjaam.
- Lükake korpusesse ja niiduseadmesse kinni jäänud rohi enne puupulgaga lahti.
- Kui vaja, kasutage spetsiaalset puhastusvahendit (nt STIHLi oma).
- Võtke liugplaat regulaarsete ajavahemike tagant välja ja eemaldage rohi. (⇒ 16.6)

i Märja ilmaga peab liugplaati sagedamini puhastama. Liugplaadi ja niiduseadme korpuse vahele kinni jäänud mustus tekitab hõõrdumist ja põhjustab suuremat energiakulu.

16.3 Niitmistera kulumispiiride kontrollimine

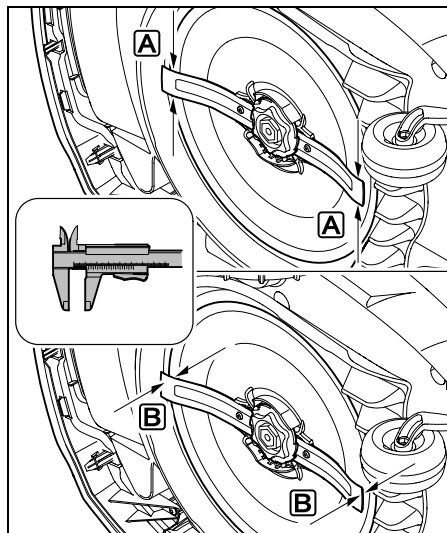


Vigastusohht!

Kulunud niitmistera võib murduda ja põhjustada raskeid vigastusi. Seetõttu tuleb tera hooldusjuhtnõõridest kinni pidada. Niitmisterade kulumine oleneb kasutuskohast ja -ajast. Kui kasutate seadet liivasel pinnal või sageli kuivades tingimustes, koormatakse niitmistera tugevamini ja see kulub keskmisest kiiremini läbi.

Vahetage niitmistera hiljemalt iga 200 töötunni tagant – ärge teritage niitmistera. (⇒ 16.5)

- Aktiveerige seadmelukk. (⇒ 5.2)
- Asetage robotniiduk küljele ja toetage see kindlalt vastu stabiilset seina. Puhastage niiduseade ja niitmistera hoolikalt. (⇒ 16.2)



Kontrollige tera laiust **A** ja tugevust **B** niikmöödikuga.

A > 25 mm

B > 1,3 mm

Tera tuleb vahetada, kui mõõdetud väärtused saavutatakse ühes või enamas kohas või asuvad väljaspool lubatud piire.

16.4 Niitmistera eemaldamine ja paigaldamine

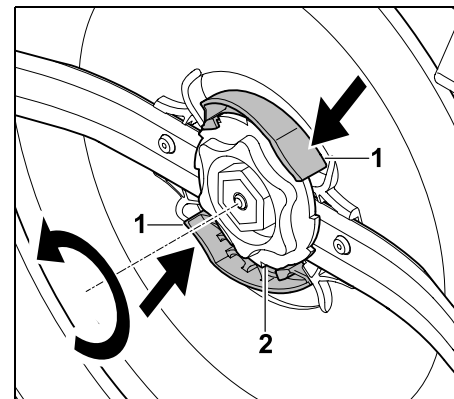


Niitmistera tööiga on 200 tundi. Selle aja täitumisel kuvatakse ekraanil vastav teade.

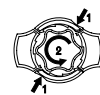
- Aktiveerige seadmelukk (⇒ 5.2) ja pange kindad kätte.
- Asetage robotniiduk küljele ja toetage see kindlalt vastu stabiilset seina. Puhastage niiduseadet ja niitmisterasid hoolikalt. (⇒ 16.2)



Niitmistera eemaldamine



Vajutage mõlemad lapatsid (1) liugplaadil ühe käega alla ja hoidke. Keerake kinnitusmutter (2) teise käega välja. Eemaldage niitmistera koos kinnitusmutriga.



Niitmistera paigaldamine

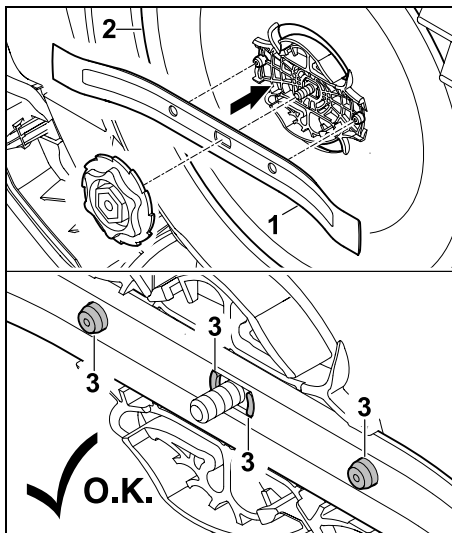


Vigastuse oht.

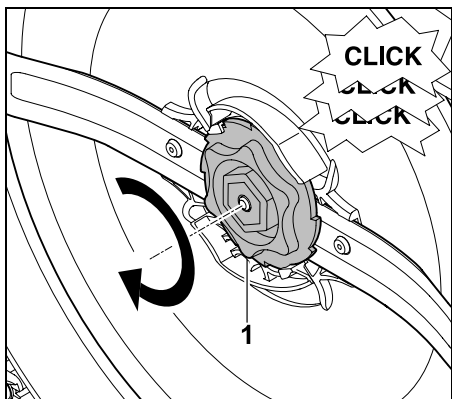
Kontrollige tera enne paigaldamist kahjustuste suhtes. Niitmistera tuleb välja vahetada, kui sellel on näha särke või lõhesid või kui see on kulunud. (⇒ 16.3)

Liugplaat ja kinnitusmutter tuleb samuti välja vahetada, kui need on kahjustada saanud (nt murdunud, kulunud). Eriti just kinnitusmutter peab korralikult liugplaadi külge kinni klõpsatama.

- Puhastage tera, liugplaat ja kinnitusmutter enne monteerimist.



Paigaldage niitmistera (1) liugplaadile (2) nagu joonisel näidatud. Jälgige, et niitmistera kinnituskonksud (3) asetseksid õigesti.



Kruvige kinnitusmutter (1) lõpuni kinni. Kinnitamise ajal on kuulda mitut klõpsatust. Kontrollige niitmistera kindlat asetust ettevaatliku raputamisega.

- Pärast niitmistera paigaldamist kinnitage vahetus menüüs Teenindus. (⇒ 11.17)

16.5 Niitmistera teritamine

Ärge **kunagi** teritage terasid.

STIHL soovib **alati** vahetada nööri niitmistera uue vastu.

- i** Vaid uus niitmistera on nõutava täpsusega tasakaalustatud ning garanteerib masina nõuetele vastava töötamise ja madala mürataseme.

16.6 Liugplaadi eemaldamine ja paigaldamine

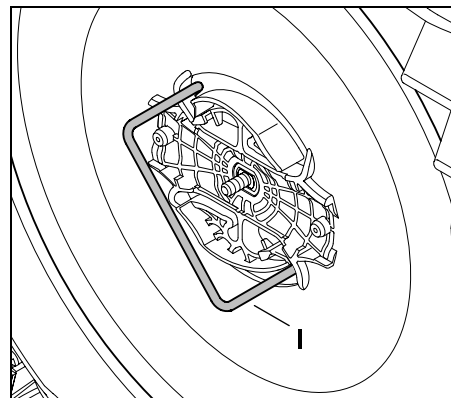
- i** Niiduseadme puhastamiseks võib liugplaadi demonteerida.

- Aktiveerige seadmelukk (⇒ 5.2) ja pange kindad kätte.
- Asetage robotniiduk küljele ja toetage see kindlalt vastu stabiilset seina. Puhastage niiduseadet ja niitmisterasid hoolikalt. (⇒ 16.2)

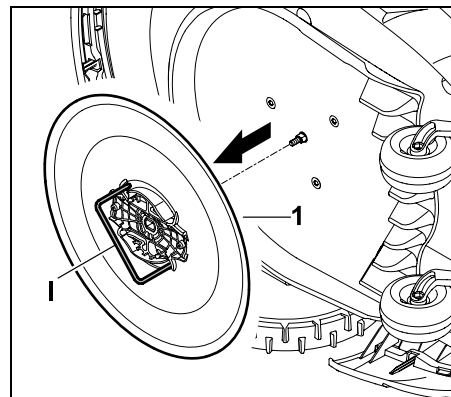


Liugplaadi eemaldamine

- Demonteerige niitmistera. (⇒ 16.4)

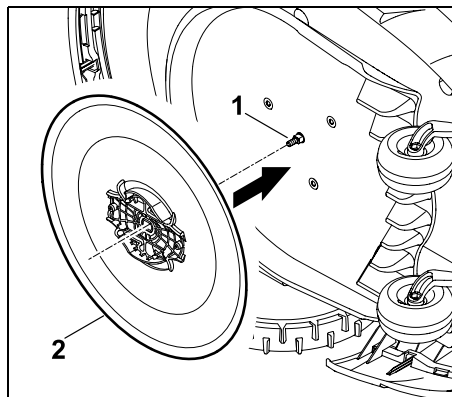


Lükake tõmmits (I) liugplaati nagu joonisel näidatud, ja keerake vastupäeva kuni lõpuni välja.



Tõmmake seade ühe käega välja. Võtke liugplaat (1) tõmmitsat (I) tõmmates ära.

Liugplaadi paigaldamine



Puhastage teravõll (1) ja liugplaadi (2) hoidik hoolikalt. Lükake liugplaat kuni lõpuni teravõlliile.

- Monteerige niitmistera. (⇒ 16.4)

16.7 Traadimurru otsing

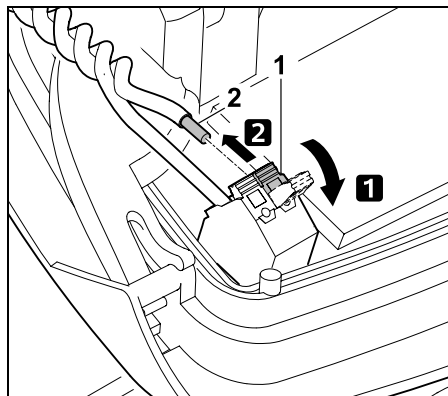


Pärast traadi murdumist vilgub dokkimisjaamal kiiresti punane LED. (⇒ 13.1) Robotniiduki ekraanil kuvatakse vastav teade.

Kui te ei leia traadimurru kohta kirjelduse järgi, kontakteeruge müügiesindusega.

Traadimurdu võib otsida niihasti eemaldatud kui ka paigaldatud juhtkonsooliga. Täpse otsingu jaoks peab juhtkonsool paigaldatud olema.

- Enne traadimurru otsingut tuleb vajutada dokkimisjaama nuppu **1 kord** (LED vilgub ikka kiiresti).
- Eemaldage dokkimisjaama kate ja pöörake paneel lahti. (⇒ 9.2)



1 Pöörake vasakpoolne kinnitushoob (1) lahti.

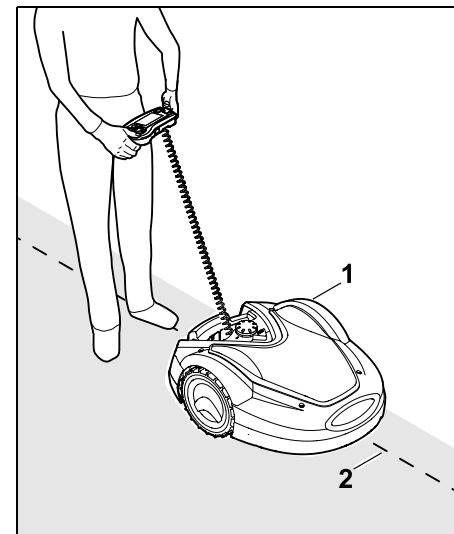
2 Eemaldage traadiots (2) klemmiplokist ja sulgege kinnitushoob uuesti.

- Pöörake paneel kinni ja paigaldage dokkimisjaamale kate. (⇒ 9.2)

Alljärgnevalt kirjeldatakse traadimurru otsingut päripäeva, s.t dokkimisjaamast alates sõidetakse mööda piiramistraati päripäeva. Vajaduse korral võite otsida ka vastupäeva, sel juhul tuleb aga klemmiplokist parempoolne traadiots välja tõmmata.

- Eemaldage vajaduse korral juhtkonsool. (⇒ 15.2)
- Valige menüüs „Teenindus” kirje „Traadimurru otsing” ja kinnitage klahviga OK. (⇒ 11.17)

Otsimine eemaldatud juhtkonsooliga



Alustage dokkimisjaamast ja liikuge robotniidukiga (1) mööda niidupinna äärt **päripäeva**. Juhtige seadet rist-juhtrauaga ja jälgige, et piiramistraat (2) asetseks traadiandurite all. Traadiandurid on paigaldatud kaitstult robotniiduki esiosasse vasakul ja paremal. Ekraan kuvab traadimurru otsimisel **signaali tugevust**, traadiandurid asetsevad optimaalselt piiramistraadi kohal, kui väärtus on kõige kõrgem.

Kui traadi andurid võtavad traadi signaali korrektelt vastu, ilmub ekraanile märgis **Traadi signaal OK**.

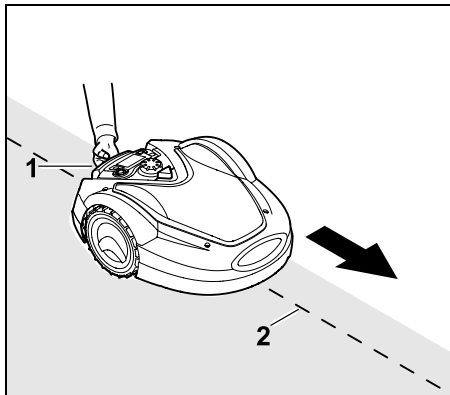


Traadimurru kohas langeb signaali tugevus ja ekraanile ilmub märgis **Traadi sign. kontrollimine**.



- Parandage katkestuse koht traadi ühendusklemmiga (⇒ 12.16), vajaduse korral paigaldage katkestuse kohta uus piiramistraat.
- Ühendage vasakpoolne traadiots uuesti. (⇒ 9.11)
- Kui traadimurd on nõuetekohaselt parandatud, põleb punane LED. (⇒ 13.1)

Täppisotsing paigaldatud juhtkonsooliga



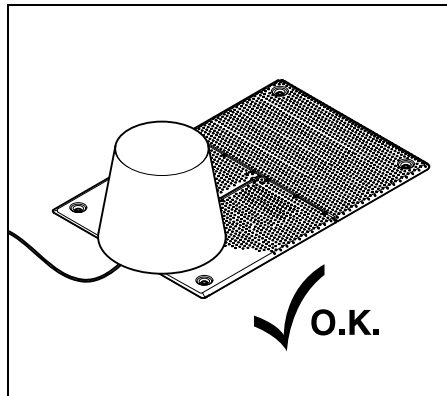
Tõstke robotniiduk kandesangast (1) pisut üles ja vabastage veorattad koormusest. Lükake seadet seda esiratastele toetades mööda piiramistraati (2). Edasine tegutsemine on sama nagu eemaldatud juhtkonsooliga otsimine.

16.8 Hoiulepanek ja talvepaus

Robotniiduki **seismapanemisel** (nt talvepausil, vahepealsel hoiustamisel) toimige järgmiste punktide kohaselt.

- Laadige akut (⇒ 15.8).
- Lülitage automaatika välja (⇒ 11.5).

- Aktiveerige kõrgeim ohutusaste (⇒ 11.16).
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Aktiveerige energiarežiim ECO (⇒ 11.11).
- Aktiveerige seadmelukk (⇒ 5.2).
- Lahutage võrguadapteri pistik vooluvõrgust.
- Puhastage hoolikalt kõik robotniiduki ja dokkimisjaama välised osad.



Katke dokkimisjaam sobiva kaanega, fikseerige kaas.

- Hoidke robotniidukit ratastel seisvana kuivas, suletud ja tolmuvabas ruumis. Veenduge, et seadet hoitakse lastele kättesaamatus kohas.
- Hoiulepandav robotniiduk peab olema töökorras.
- Kõik kruvid peavad olema tugevalt kinni keeratud, vahetage seadmel loetamatud ohu- ja hoiatussildid välja, kontrollige kogu masinat, et ei esineks kulumisi või kahjustusi. Vahetage kulunud või kahjustatud osad välja.
- Eemaldage seadmel esineda võivad tõrked enne hoiulepanekut.

i Robotniidukile ei tohi mingil juhul esemeid asetada.

Temperatuur hoiukohas ei tohi langeda alla 5 °C.

Robotniiduki **uuesti kasutuselevõtmine** pärast pikka hoiul olemist

i Pärast pikaajalist hoiustamist tuleb vajaduse korral korrigeerida kuupäeva ja kellaaega. Vastavad valikuaknad kuvatakse kasutuselevõtul. Kui valikuaknaid automaatselt ei kuvata, kontrollige kuupäeva ja kellaaega menüüs Seadistused ning korrigeerige neid vajaduse korral. (⇒ 11.11)

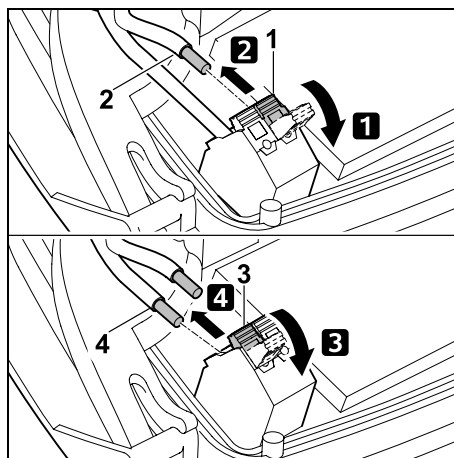
- Niidupinna ettevalmistus
Eemaldage võõrkehade ja niitke väga kõrge muru tavalise muruniidukiga madalamaks.
- Võtke dokkimisjaamalt kate ja ühendage võrguadapter vooluvõrguga.
- Laadige akut. (⇒ 15.8)
- Kontrollige niiduplaani ja muutke seda vajaduse korral. (⇒ 11.6)
- Lülitage automaatika sisse. (⇒ 11.5)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Aktiveerige vajaduse korral energiarežiim GPRS (⇒ 11.11) ja lülitage GPS-kaitse sisse. (⇒ 5.10)

16.9 Dokkimisjaama demonteerimine

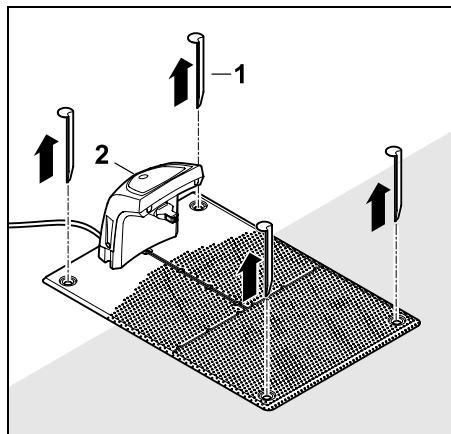
Robotniiduki **pikemaks ajaks seismapanemisel** (nt talvepausil) saab ka dokkimisjaama demonteerida.

- Robotniiduki ettevalmistamine pikemaajaseks seismapanekuks (⇒ 16.8)

- Lahutage võrguadapteri pistik vooluvõrgust.
- Eemaldage dokkimisjaamalt kate ja pöörake paneel lahti (⇒ 9.2).



- 1** Pöörake vasakpoolne kinnitushoob (1) lahti.
 - 2** Võtke vasakpoolne traadiots (2) klemmplokist välja. Sulgege kinnitushoob (1) uuesti.
 - 3** Pöörake parempoolne kinnitushoob (3) lahti.
 - 4** Võtke parempoolne traadiots (4) klemmplokist välja. Sulgege kinnitushoob (3) uuesti.
- Pöörake paneel kinni (⇒ 9.2).
 - Võtke vasak- ja parempoolne traadiots eraldi dokkimisjaamast välja
 - Paigaldage dokkimisjaama kate (⇒ 9.2).



Tõmmake vaiad (1) välja, võtke dokkimisjaam (2) koos ühendatud võrguadapteriga murult, puhastage põhjalikult (niiske lapiga) ja pange hoiule.

- Hoidke robotniidukit koos dokkimisjaama ja võrguadapteriga kuivas suletud ja tolmuvabas ruumis normaalses asendis. Dokkige robotniiduk dokkimisjaama. Veenduge, et seadet hoitakse lastele kättesaamatus kohas.
- Kaitske piiramistraadi vabu otsi ilmastikumõjude eest, nt kleepige need sobiva isoleerteibiga kinni.
- Dokkimisjaama uuesti paigaldamisel toimige nagu esmakordsel paigaldamisel. Pöörake erilist tähelepanu sellele, et ühendate piiramistraadi parem- ja vasakpoolse otsa õige küljega. (⇒ 9.9)

17. Tavalised varuosad

Niitmistera
6309 702 0102

Aku AA1 131:
seadmetele RMI 632, RMI 632 C
6309 400 6504

Aku AA1 201:
seadmetele RMI 632 P, RMI 632 PC
6309 400 6516

18. Tarvikud

- **STIHL-i komplekt S** pindadele kuni 500 m²
 - **STIHL-i komplekt L** pindadele 2000 m² – 4000 m²
 - Kinnitusvaiad **STIHL AFN 075**
 - Piiramistraat **STIHL ARB 501:**
pikkus: 500 m
läbimõõt: 3,4 mm
 - Traadi ühendusklemm **STIHL ADV 010**
 - Väikese pinna moodul **STIHL AKM 100**
- Masina jaoks on saadaval järgmised tarvikud.
Lisateavet saate ettevõtte STIHL müügiesindusest, Internetist (www.stihl.com) või ettevõtte STIHL kataloogist.

i Turvalisuse tagamiseks tohib masinaga kasutada ainult ettevõtte STIHL lubatud tarvikuid.

19. Kulumise minimeerimine ja kahjude vältimine

Olulised juhised tootegrupi tehniliseks korrashoiuks ja hoolduseks

Robotniiduk, akutoitega (STIHL RMI)

Ettevõtte STIHL välistab igasuguse vastutuse materiaalsete kahjude ja inimeste vigastuste eest, mis on tekkinud selles kasutusjuhendis toodud juhiste

eiramise tõttu, eriti neid, mis puudutavad ohutust, kasutamist ja hooldust, või mis on tekkinud mittelubatud detailide või varuosade kasutamise tõttu.

Palun järgige kindlasti järgmisi olulisi juhiseid, et vältida STIHLi seadme kahjustusi ja liigset kulumist:

1. Kuluosad

Mõni STIHLi seadme osa kulub ka sihipärasel kasutamisel ning need tuleb kasutamise viisi ja kestuse järgi õigel ajal välja vahetada.

Nende hulka kuuluvad muuhulgas:

- niitmistera,
- aku.

2. Selle kasutusjuhendi nõuete järgimine

STIHLi seadet tuleb kasutada, hooldada ja hoiustada hoolikalt, nagu on kirjeldatud selles kasutusjuhendis. Kõigi kahjude eest, mis tulenevad ohutus-, käsitsemis- ja hooldusjuhiste eiramisest, vastutab kasutaja ise.

See kehtib eriti:

- aku vale käitlemise (laadimine, hoiustamine) korral;
- vale elektriühenduse (pinge) kohta;
- ettevõtte STIHL poolt mittelubatud muudatuste tegemisel tootele;
- instrumentide või tarvikute kasutamise kohta, mis ei ole seadme jaoks lubatud või sellele sobivad või on kehva kvaliteediga;
- toote mittesihipärase kasutamise korral;
- toote kasutamisel spordiüritustel või võistlustel;

- defektsete komponentidega toote edasikasutamisel tekkinud kahjude korral.

3. Hooldustööd

Kõiki peatükis „Hooldus” nimetatud töid tuleb teha regulaarselt.

Kui kasutaja ise ei saa neid hooldustöid teha, tuleb lasta need müügiesinduses teha.

STIHL soovib lasta hooldustöid ja remonti teha ainult STIHLi müügiesinduses.

STIHLi müügiesinduste töötajaid koolitatakse regulaarselt ja nende käsutuses on tehniline teave.

Kui need tööd tegemata jäetakse, võivad tekkida kahjud, mille eest vastutab kasutaja.

Nende hulka kuuluvad muuhulgas:

- ebapiisavast või valest puhastamisest tulenevad seadmekahjustused;
- korrosiooni tõttu ja muud valest hoidmisest tekkinud kahjustused;
- seadmekahjustused madala kvaliteediga varuosade kasutamise tõttu;
- kahjustused hilinenud või ebapiisava hoolduse või hooldus- või remonditööde tõttu, mida ei tehtud müügiesinduse töökodades.

20. Keskkonnakaitse

Pakendid, seade ja tarvikud on valmistatud taaskasutatavatest materjalidest ning tuleb vastavalt jäätmekäitlusse suunata.

Materjalijääkide keskkonnateadlik käitlemine soodustab ressursside taaskasutamist. Sellepärast tuleb seade pärast tavapärase kasutusaja lõppu viia korduvkasutusega materjalide kogumiskohta. Järgige jäätmekäitlusse suunamisel peatükis „Jäätmekäitus” toodud andmeid. (⇒ 6.11)



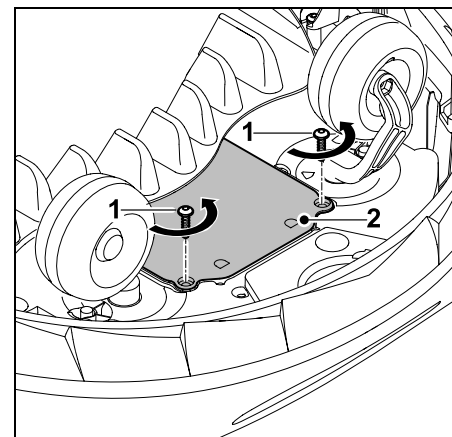
Jäätmed, nt akud, tuleb alati nõuetekohaselt jäätmekäitlusse anda. Järgige kohalikke eeskirju.



Liitumioonakusid ei tohi visata olmejäätmete hulka, vaid tuleb viia müügiesindusse või ohtlike jäätmete kogumispunkti.

20.1 Aku eemaldamine

- Seadmeluku aktiveerimine. (⇒ 5.2)
- Valige vähim niitmiskõrgus. (⇒ 9.6)
- Asetage robotniiduk maha, alumine külg pealpool.



Keerake kruvid (1) välja ja eemaldage kate (2).

- Eemaldage aku akukambrist (⇒ 9.5), pange kate tagasi ja keerake kruvid sisse.



Vigastuse oht.

Vältige aku kahjustamist.

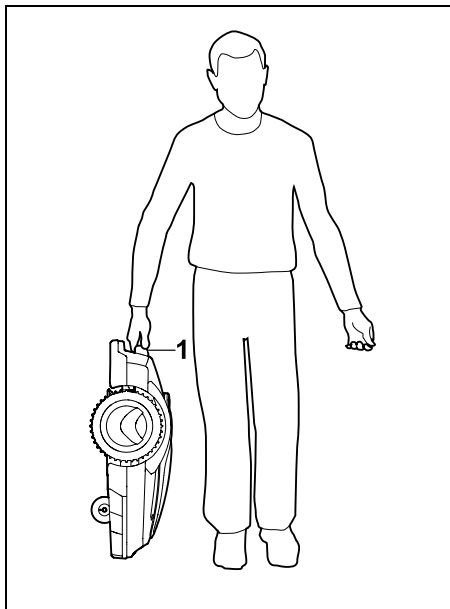
21. Transport



Vigastusoh!

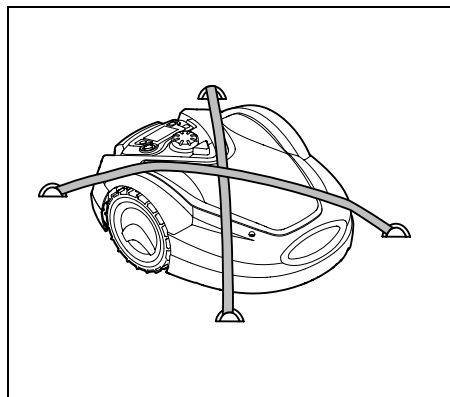
Lugege enne transportimist läbi peatükk „Ohutusnõuded” (⇒ 6.), eriti aga alapeatükk „Seadme transport” (⇒ 6.5), ja järgige hoolikalt kõiki ohutusnõudeid. Aktiveerige alati seadmelukk! (⇒ 5.2)

21.1 Seadme tõstmine või kandmine



Tõstke muruniiduk kandesangast (1) hoides üles ja kandke. Jälgige alati, et niitmistera oleks teie kehast, eelkõige kätest ja jalgadest piisavalt kaugel.

21.2 Seadme kõitega kinnitamine



Kindlustage muruniiduk laadimispinna. Selleks kinnitage seade sobivate kinnitusvahenditega (rihmad, köied), nagu on joonisel näidatud.

Kindlustage transporditavad seadme osad (nt dokkimisjaam, väikedetailid) samuti libisemise suhtes.

22. EL-i vastavusdeklaratsioon

22.1 Robotniiduk, automaatne ja akutoitel (RMI) koos dokkimisjaamaga (ADO)

STIHL Tirol GmbH
Hans Peter Stihl-Straße 5
6336 Langkampfen
Austria

deklareerib ainuvastutajana, et

Konstruksioonitüüp:	muruniiduk, automaatne ja akutoitega
Kaubamärk:	STIHL
Mudel:	RMI 632.0 RMI 632.0 P RMI 632.0 C RMI 632.0 PC
Seerianumber:	6309
Konstruksioonitüüp:	dokkimisjaam
Kaubamärk:	STIHL
Mudel:	ADO 601 püsivara V 1.02–1.07
Seerianumber:	6309
vastab direktiivide 2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC, 2014/53/EU asjakohastele sätetele ning on välja töötatud ja toodetud kooskõlas järgmiste standardite tootmiskuupäeval kehtivate versioonidega: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3	
ETSI EN 301 489-1 V 2.2.0 (2017-03) ETSI EN 301 489-3 V 2.2.1 (2017-03) ETSI EN 303 447 V 1.1.1 (2017-09)	
mudeli RMI 632.0 C, RMI 632.0 PC korral ka:	

ETSI EN 300 440-2 V 2.1.1 (2017-03)
ETSI EN 301 489-52 V 1.1.0 (2016-11)
ETSI EN 301 511 V 9.0.2 (2017-04)

Teavitatud asutus, TÜV Rheinland LGA Products GmbH, Nr. 0197, on vastavust direktiivi 2014/53/EU III lisa mooduli B

järgi kontrollitud ja väljastanud järgmise
EL-i tüübisertifikaadi:
RT 60122184 0001.

Tehniliste dokumentide säilitamine:
STIHL Tirol GmbH
Tooteluba

Valmistusaasta ja masinanumbri
(seerianumbri) leiate seadmelt.

Langkampfen, 02.01.2019

STIHL Tirol GmbH

Volitatud isik:



Sven Zimmermann

Konstruksiooniosakonna juhataja

23. Tehnilised andmed

RM1 632.0, RM1 632.0 P, RM1 632.0 C, RM1 632.0 PC:

Seerianumber	6309
Lõikesüsteem	Multšiv niiduseade
Lõikeseadis	Lattvikat
Niitmislaius	28 cm
Lõikeseadise pöörlemissagedus	3150 p/min
Aku tüüp	Liitium-ioonaku
Aku pingeline U_{DC}	29 V

RM1 632.0, RM1 632.0 P, RM1 632.0 C, RM1 632.0 PC:

Niitmiskõrgus	20 - 60 mm
Kaitseklass	III
Kaitseaste	IPX4
Direktiivi 2006/42/EC ja standardi EN 50636-2-107 kohaselt möödetud väärtused:	
Möödetud müravõimsustase	
L_{WA}	59 dB(A)
Möötemääramatus	
K_{WA}	3 dB(A)
$L_{WA} + K_{WA}$	62 dB(A)
Mürarõhutase L_{pA}	48 dB(A)
Möötemääramatus	
K_{pA}	3 dB(A)
Pikkus	73 cm
Laius	54 cm
Kõrgus	27 cm
RM1 632.0, RM1 632.0 C, RM1 632.0 P:	
Mass	13 kg
RM1 632.0 PC:	
Mass	14 kg

RM1 632.0, RM1 632.0 C:

Niidupinna maksimaalne suurus	3000 m ²
Võimsus	120 W
Toiteadapter	HLG-120H
	2,9 A
Aku nimetus	AAI 131
Aku energia	130 Wh
Aku mahtuvus	4,5 Ah
Aku mass	1,10 kg

RM1 632.0 P, RM1 632.0 PC:

Niidupinna maksimaalne suurus	4000 m ²
----------------------------------	---------------------

RM1 632.0 P, RM1 632.0 PC:

Võimsus	185 W
Toiteadapter	HLG-185H
	4,4 A
Aku nimetus	AAI 201
Aku energia	194 Wh
Aku mahtuvus	6,8 Ah
Aku mass	1,40 kg

Mobiilside:

Toetatavad	E-GSM-900
sagedusribad:	DCS-1800

Maksimaalne emiteeritav saatevõimsus

E-GSM-900:	880–915 MHz: 33,0 dBm
DCS-1800:	1710– 1785 MHz: 30,0 dBm

Dokkimisjaam ADO 601:

Pinge U_{DC}	42 V
Kaitseklass	III
Kaitseaste	IPX1
Mass	3 kg

Piiramistraat ja juhtkaabel

Sagedusvahemik:	1,0 kHz ~ 90 kHz
Maksimaalne väljatugevus:	< 72 µA/m

Toiteadapter:

Pinge U_{AC}	100 - 240 V
Sagedus	50/60 Hz
Pinge U_{DC}	42 V
Kaitseklass	I
Kaitseaste	IP67

STIHL-i akude transport:

STIHL-i akud vastavad ÜRO käsiraamatu ST/SG/AC.10/11/Rev.5 osa III alalõigis 38.3 nimetatud eeldustele.

Kasutaja võib STIHL-i akusid seadme kasutuskohata transportida avalikel teedel, ilma et oleks tarvis täita lisanõudeid.

Õhu- või meretranspordil tuleb järgida vastava riigi eeskirju.

Lisateavet transpordijuhiste kohta vaadake siit <http://www.stihl.com/safety-data-sheets>

REACH

REACH tähistab EÜ korraldust kemikaalide registreerimiseks, hindamiseks ja tootloa saamiseks. Teavet REACHi korralduse (EÜ) nr 1907/2006 täitmiseks vt www.stihl.com/reach

24. Teated

Teated annavad teavet aktiivsete vigade, rikete ja soovitude kohta.

Neid kuvatakse dialoogiaknas ja neid saab pärast nupu OK vajutamist avada menüü „Teated” kaudu. (⇒ 11.9)

Soovitused ja aktiivsed teated ilmuvad ka olekunäidikule. (⇒ 11.2)

Teate üksikasjade all näete teatekoodi, esinemise aega, prioriteetsust ja esinemissagedust.

- **Soovituste** prioriteetsus on „Madal” või „Teave”, need vahetuvad olekunäidikul tekstiga „iMow töövalmis”. Robotniidukit saab endiselt kasutada, automaatne töö ei katke.

- **Rikete** prioriteetsus on „Keskmine” ja kasutaja peab sekkuma. Robotniiduki kasutamine saab jätkuda alles pärast rikke kõrvaldamist.

- Koos **vigadega**, mille prioriteetsus on „Kõrge”, ilmub ekraanile tekst „Müügiesindusega kontakteerumine”. Robotniiduki kasutamine saab jätkuda alles siis, kui STIHL-i müügiesindus on vea kõrvaldanud.



Kui teade jääb aktiivseks hoolimata soovitatud abinõust, kontakteeruge STIHL-i müügiesindusega.

Vigu, mida saab kõrvaldada ainult STIHL-i müügiesindus, pole alljärgnevalt loetletud. Edastage sellise vea esinemisel müügiesindusele neljakohaline veakood ja veatekst.



RMI 632 C, RMI 632 PC: tavatööd mõjutavaid teateid kuvatakse ka rakenduses. (⇒ 10.)

Robotniiduk lülitub pärast teate saatmist ooterežiimi ja lülitab mobiilside välja, et säästa akut.

Teade

0001 – andmed on uuendatud
Lubamiseks vajutage OK

Võimalikud põhjused

- Uuendati seadme tarkvara.
- Pingekadu.
- Tark- või riistvara viga.

Abinõud

- Pärast nupu OK vajutamist töötab robotniiduk eelseadistatud seadistustega. Kontrollige seadistusi (kuupäev, kellaaeg, niiduplaan) ja muutke.

Teade

0100 – Aku on tühi
Aku laadimine

Võimalik põhjus

- Aku pinget on liiga madal.

Abinõu

- Seadke robotniiduki aku laadimiseks dokkimisjaama (⇒ 15.8).

Teade

0180 – Temperatuur madal
Temperatuurivahemik pole saavutatud

Võimalik põhjus

- Temperatuur on robotniiduki sisemuses liiga madal.

Abinõu

- Soojendage robotniidukit.

Teade

0181 – Temperatuur kõrge
Temperatuurivahemik ületatud

Võimalik põhjus

- Temperatuur on robotniiduki sisemuses liiga kõrge.

Abinõu

- Laske robotniidukil jahtuda.

Teade

0183 – Temperatuur kõrge
vt teadet 0181

Teade

0185 – Temperatuur kõrge
vt teadet 0181

Teade

0186 – Temperatuur madal
vt teadet 0180

Teade

0187 – Temperatuur kõrge
vt teadet 0181

Teade

0302 – Ajamimootori viga
Temperatuurivahemik ületatud

Võimalik põhjus

- Vasaku ajamimootori temperatuur on liiga kõrge.

Abinõu

- Laske robotniidukil jahtuda.
-

Teade

0305 – Ajamimootori viga
Vasak ratas kinni

Võimalik põhjus

- Vasaku veoratta ülekoormus.

Abinõu

- Puhastage robotniidukit (⇒ 16.2).
 - Kõrvaldage niidupinna ebatasasused (augud, süvendid).
-

Teade

0402 – Ajamimootori viga
Temperatuurivahemik ületatud

Võimalik põhjus

- Parema ajamimootori temperatuur on liiga kõrge.

Abinõu

- Laske robotniidukil jahtuda.

Teade:

0405 – Ajamimootori viga
Parem ratas kinni

Võimalik põhjus

- Parema veoratta ülekoormus.

Abinõu

- Puhastage robotniidukit (⇒ 16.2).
 - Kõrvaldage niidupinna ebatasasused (augud, süvendid).
-

Teade

0502 – Niitmismootori viga
Temperatuurivahemik ületatud

Võimalik põhjus

- Niitmismootori temperatuur on liiga kõrge.

Abinõu

- Laske robotniidukil jahtuda.
-

Teade

0505 – niitmismootori viga
Niitmistera on kinni

Võimalikud põhjused

- Mustus liugplaadi ja niiduseadme korpuse vahel
- Niitmismootorit ei saa sisse lülitada
- Niitmismootori ülekoormus

Abinõud

- Puhastage niitmistera ja niiduseade (⇒ 16.2)
Puhastage liugplaat (⇒ 16.6)
- Suurendage niitmiskõrgust (⇒ 9.6)
- Kõrvaldage niidupinna ebatasasused (augud, süvendid)

Teade

0701 – Aku temperatuur
Temperatuurivahemikust väljas

Võimalikud põhjused

- Aku temperatuur on liiga madal või liiga kõrge.

Abinõud

- Laske robotniidukil soojeneda või jahtuda – jälgige aku lubatud temperatuurivahemikku (⇒ 6.4)
-

Teade

0703 – Aku on tühi
vt teadet 0100

Teade

0704 – Aku on tühi
vt teadet 0100

Teade

1000 – Ümberkukkumine
Lubatud kalle ületatud

Võimalik põhjus

- Kaldenurga andur tuvastas ümberkukkumise

Abinõu

- Seadke robotniiduk ratastele, kontrollige kahjustusi ja kinnitage teade nupuga OK.
-

Teade

1010 – iMow tõstetud
Lubamiseks vajutage OK

Võimalik põhjus

- Robotniiduk tõsteti põhikattest hoides üles.

Abinõu

- Kontrollige põhikatte liikuvust ja kinnitage teade nupuga OK.

Teade

1030 – Põhikatte viga
Põhikatte kontrollimine
Seejärel vajutage OK

Võimalik põhjus

- Põhikattet ei tuvastatud.

Abinõu

- Kontrollige põhikattet (liikuvus, kinnitus)
ja kinnitage teade nupuga OK.

Teade

1100 – Juhtkonsool
Juhtkonsool sõidu ajal eemaldatud

Võimalik põhjus

- Juhtkonsool eemaldati automaatrežiimi ajal.

Abinõu

- Kinnitage teade nupuga OK, pärast juhtkonsooli tagasipanemist jätkub automaatne töö.

Teade

1120 – Põhikatte blokeeritud
Põhikatte kontrollimine
Seejärel vajutage OK

Võimalik põhjus

- Tuvastati püsiv kokkupõrge.

Abinõu

- Vabastage robotniiduk, kõrvaldage vajaduse korral takistus või muutke piiramistraadi paigutust, seejärel kinnitage teade nupuga OK.
- Kontrollige põhikatte liikuvust ja kinnitage teade nupuga OK.

Teade

1125 – Kõrvaldage takistus
Traadi paigald. kontr.

Võimalikud põhjused

- Piiramistraat on ebatäpselt paigaldatud.

Abinõud

- Kontrollige piiramistraadi paigutust, kontrollige vahekauguseid iMow Ruleriga (⇒ 12.5).

Teade

1130 – Kinni
Vabastage iMow
Seejärel vajutage OK

Võimalik põhjus

- Robotniiduk on kinni.
- Veorattad keerlevad tühjalt.

Abinõu

- Vabastage robotniiduk, kõrvaldage niidupinna ebatasasused või muutke piiramistraadi paigutust, seejärel kinnitage teade nupuga OK.
- Puhastage veorattad, vajaduse korral piirake vihmaga töötamist, seejärel kinnitage teade nupuga OK (⇒ 11.12).

Teade

1131 – Kinni
Tasaste pindade korral:
lülitage ASM välja.

Võimalikud põhjused

- ASM on ka tasasel pinnal sisse lülitatud.

Abinõud

- Lülitage ASM tasase pinna korral välja. (⇒ 11.14)

Teade

1135 – Väljaspool
iMow niidupinnale asetamine

Võimalik põhjus

- Robotniiduk on väljaspool niidupinda.

Abinõu

- Viige robotniiduk niidupinnale.

Teade

1140 – Liiga järsk
Traadi paigald. kontr.

Võimalik põhjus

- Kaldenurga andur tuvastas kalde, mis on suurem kui 22°.

Abinõu

- Muutke piiramistraadi paigutust, piirake murupinnad, mille kaldenurk on üle 22°.

Teade

1160 – Käepide vajutatud
Lubamiseks vajutage OK

Võimalik põhjus

- Robotniiduk tõsteti kandesangast hoides üles.

Abinõu

- Kinnitage teade nupuga OK.

Teade

1170 – Signaali pole.
Lülitage dokkimisjaam sisse.

Võimalikud põhjused

- Dokkimisjaam on välja lülitatud.
- Töö ajal katkeb traadi signaali vastuvõtmine.
- Robotniiduk on väljaspool niidupinda.

- Dokkimisjaam või elektroonilised komponendid on välja vahetatud.

Abinõud

- Lülitage dokkimisjaam sisse ja andke niitmiskäsk.
- Kontrollige dokkimisjaama toidet.
- Kontrollige dokkimisjaama LEDi – punane LED peab töö ajal pidevalt põlema. (⇒ 13.1)
- Viige robotniiduk niidupinnale.
- Ühendage robotniiduk ja dokkimisjaam. (⇒ 11.16)

Teade

1180 – iMow dokkimine
Automaatne dokkimine
pole võimalik

Võimalik põhjus

- Dokkimisjaama ei leitud.
- Mõne läbikäigu algus või lõpp paigaldati valesti.

Abinõu

- Kontrollige dokkimisjaama LEDi, lülitage dokkimisjaam vajaduse korral sisse (⇒ 13.1).
- Kontrollige dokkimist (⇒ 15.7).
- Kontrollige läbikäigu lehtrikujulist sisse- ja väljasõitu (⇒ 12.11).

Teade

1190 – Dokkimisviga
Dokkimisjaam hõivatud

Võimalik põhjus

- Mõni teine robotniiduk hõivas dokkimisjaama.

Abinõu

- Dokkige robotniiduk, kui dokkimisjaam on vabanenud.

Teade

1200 – Niitmismootori viga
vt teadet 0505

Teade

1210 – Ajamimootori viga
Ratas kinni

Võimalik põhjus

- Ühe veoratta ülekoormus.

Abinõu

- Puhastage robotniidukit (⇒ 16.2).
- Kõrvaldage niidupinna ebatasasused (augud, süvendid).

Teade

1220 – Tuvastatud vihm
Niitmine katkes

Võimalik põhjus

- Niitmine katkestati vihma pärast või niitmisega ei alustatud.

Abinõu

- Sekkumine pole vajalik, seadistage soovi korral vihmaandurit (⇒ 11.12).

Teade

1230 – Viga dokkimisjaama sisenemisel
iMow´ dokkimine

Võimalikud põhjused

- Dokkimisjaama ei leitud, automaatne laadimisjaama sisenemine ei olnud võimalik.

Abinõud

- Kontrollige dokkimisjaama sisenemist, vajaduse korral viige robotniiduk dokkimisjaama käsitsi (⇒ 15.7)
- Kontrollige piiramisraati – pöörake tähelepanu korrektsele paigutusele dokkimisjaama juures (⇒ 9.10)

Teade

2000 – Signaaliprobleem
iMow dokkimine

Võimalik põhjus

- Traadi signaal on vigane, tuleb täpsemalt seadistada.

Abinõu

- Seadke robotniiduk dokkimisjaama ja vajutage seejärel nuppu OK.

Teade

2010 – Niitmistera vahetam.
Lubatud tööiga saavutatud

Võimalik põhjus

- Niitmistera on kasutatud üle 200 tunni, see tuleb välja vahetada.

Abinõu

- Vahetage niitmistera välja, seejärel kinnitage teravahetus menüüs „Teenindus” (⇒ 16.4).

Teade

2020 – Soovitus
Iga-aastane hooldus müügiesinduses

Võimalikud põhjused

- Seadet soovitatakse hooldada.

Abinõud

- Laske STIHL-i müügiesinduses teha iga-aastane hooldus.

Teade

2030 – Aku
Lubatud tööiga saavutatud

Võimalikud põhjused

- Aku tuleb välja vahetada.

Abinõud

- Laske STIHL-i müügiesindajal aku välja vahetada.

Teade

2031 – Viga laadimisel
Kontrollige laadimiskontakte.

Võimalikud põhjused

- Laadimistoimingut ei saa käivitada.

Abinõud

- Kontrollige dokkimisjaama ja robotniiduki laadimiskontakte ning vajaduse korral puhastage, seejärel kinnitage teade vajutades OK.

Teade

2032 – Aku temperatuur
Temperatuurivahemikust väljas

Võimalik põhjus

- Aku temperatuur laadimisel on liiga madal või liiga kõrge.

Abinõu

- Laske robotniidukil soojeneda või jahtuda – jälgige aku lubatud temperatuurivahemikku.

Teade

2040 – Aku temperatuur
Temperatuurivahemikust väljas

Võimalikud põhjused

- Aku temperatuur niitmise käivitamisel on liiga madal või liiga kõrge.

Abinõud

- Laske robotniidukil soojeneda või jahtuda – jälgige aku lubatud temperatuurivahemikku (⇒ 6.4)

Teade

2050 – Niiduplaani kohand.
Aktiivaegade pikendam.

Võimalik põhjus

- Aktiivaegasid lühendati/kustutati või niitmise kestust pikendati – salvestatud aktiivaegadest ei piisa vajalike niitmiste jaoks.

Abinõu

- Pikendage aktiivaegasid (⇒ 11.7) või lühendage niitmise kestust (⇒ 11.8).

Teade

2060 – Niitmine lõpetatud
Lubamiseks vajutage OK

Võimalik põhjus

- Niitmine kõrvalalal lõpetati edukalt.

Abinõu

- Viige robotniiduk niidupinnale ja dokkige aku laadimiseks. (⇒ 15.7)

Teade

2070 – GPS-signaal
Äärel puudub vastuvõtt

Võimalik põhjus

- Kogu niidupinna äär asub väljaspool leviulatust.

Abinõu

- Korrake äärelle sõitmist. (⇒ 11.14)
- Võtke põhjalikuks diagnostikaks ühendust STIHL-i müügiesindusega.

Teade

2071 – GPS-signaal
Puudub vastuvõtt käivituspunktis 1

Võimalik põhjus

- Käivituspunkt 1 asub väljaspool leviulatust.

Abinõu

- Muutke käivituspunkti 1 asukohta. (⇒ 11.15)

Teade

2072 – GPS-signaal
Puudub vastuvõtt käivituspunktis 2

Võimalik põhjus

- Käivituspunkt 2 asub väljaspool leviulatust.

Abinõu

- Muutke käivituspunkti 2 asukohta. (⇒ 11.15)

Teade

2073 – GPS-signaal
Puudub vastuvõtt käivituspunktis 3

Võimalik põhjus

- Käivituspunkt 3 asub väljaspool leviulatust.

Abinõu

- Muutke käivituspunkti 3 asukohta. (⇒ 11.15)

Teade

2074 – GPS-signaal

Puudub vastuvõtt käivituspunktis 4

Võimalik põhjus

- Käivituspunkt 4 asub väljaspool leviulatust.

Abinõu

- Muutke käivituspunkti 4 asukohta. (⇒ 11.15)
-

Teade

2075 – GPS-signaal

Puudub vastuvõtt soovitud tsoonis

Võimalik põhjus

- Soovitud tsoon asub väljaspool leviulatust.

Abinõu

- Määrake soovitud tsoon uuesti. (⇒ 10.)
-

Teade

2076 – GPS-signaal

Soovitud tsooni ei leitud

Võimalik põhjus

- Äärele sõitmisel ei leitud soovitud tsooni.

Abinõu

- Määrake soovitud tsoon uuesti. Jälgige seejuures, et soovitud tsoon ja piiramistraat kattuksid. (⇒ 10.)
-

Teade

2077 – Soovitud tsoon

Soovit. tsoon väljasp. Kodupiirkonda

Võimalik põhjus

- Soovitud tsoon asub väljaspool salvestatud kodupiirkonda.

Abinõu

- Määrake soovitud tsoon uuesti. (⇒ 10.)
-

Teade

2080 – Võrk

Puudub GPRS-vastuvõtt

Võimalik põhjus

- GPRS-ühendus ei ole võimalik, niidupind asub väljaspool leviulatust.

Abinõu

- Võtke põhjalikuks diagnostikaks ühendust STIHL-i müügiesindusega.
-

Teade

2090 – Raadiosidemoodul

Pöörduge müügiesinduse poole

Võimalik põhjus

- Side raadiosidemooduliga on häiritud

Abinõu

- Teil ei ole tarvis midagi teha, firmasest tarkvara uuendatakse vajaduse korral automaatselt
 - Kui probleem püsib, siis pöörduge STIHL-i müügiesinduse poole
-

Teade

2095 – Raadiosidemoodul

Pöörduge müügiesinduse poole

Võimalik põhjus

- Side GPS-antenniga on häiritud

Abinõu

- Teil ei ole tarvis midagi teha, firmasest tarkvara uuendatakse vajaduse korral automaatselt
 - Kui probleem püsib, siis pöörduge STIHL-i müügiesinduse poole
-

Teade

2100 – GPS-kaitse

Kodupiirkonnast väljas

Seade blokeeritud

Võimalik põhjus

- Robotniiduk eemaldati kodupiirkonnast.

Abinõu

- Viige robotniiduk tagasi kodupiirkonda ja sisestage PIN-kood. (⇒ 5.10)
-

Teade

2110 – GPS-kaitse

Uus asukoht

Vajalik uus installim.

Võimalik põhjus

- Robotniiduk käivitati mõnel muul niidupinnal. Teise dokkimisjaama traadi signaal on juba salvestatud.

Abinõu

- Installige uuesti. (⇒ 11.14)
-

Teade

2120 – Mängimislukk

Mängimislukk aktiveeritud

Võimalikud põhjused

- Põrkeandur on mitu korda järjest aktiveeritud
- Robotniiduk tõsteti sõidu ajal üles

Abinõud

- Sekkumine ei ole vajalik – kui põrkeandur enam ei aktiveeru, siis inaktiveeritakse teade automaatselt maksimaalselt 1 minuti jooksul
 - Lülitage mängimislukk välja (⇒ 11.16)
-

Teade

4001 – Sisemine viga
Temperatuurivahemikust väljas

Võimalik põhjus

- Temperatuur akus või seadme sisemuses on liiga madal või liiga kõrge.

Abinõu

- Laske robotniidukil soojeneda või jahtuda – jälgige aku lubatud temperatuurivahemikku (⇒ 6.4).

Teade

4002 – Ümberkukkumine
vt teadet 1000

Teade

4003 – Põhikate tõstetud
Põhikatte kontrollimine
Seejärel vajutage OK

Võimalik põhjus

- Põhikate tõsteti üles.

Abinõu

- Kontrollige põhikate ja kinnitage teade nupuga OK.

Teade

4004 – Sisemine viga
Lubamiseks vajutage OK

Võimalik põhjus

- Viga programmi töötlemisel.
- Voolukatkestus automaatrežiimi ajal.
- Robotniiduk asub väljaspool niidupinda.

Abinõu

- Kinnitage teade nupuga OK.

- Kontrollige dokkimisjaama toidet – punane LED peab töö ajal pidevalt põlema, seejärel vajutage nuppu OK (⇒ 13.1).
- Viige robotniiduk niidupinnale ja vajutage seejärel nuppu OK.

Teade

4005 – Sisemine viga
vt teadet 4004

Teade

4006 – Sisemine viga
vt teadet 4004

Teade

4008 – Sisemine viga
vt teadet 4004

Teade

4027 – Nupp STOP vajutatud
Lubamiseks vajutage OK

Võimalik põhjus

- Vajutati nuppu STOP.

Abinõu

- Kinnitage teade nupuga OK.

25. Tõrkeotsing

- ✳ Vajaduse korral pöörduge müügiesindusse, STIHL soovib STIHLi müügiesindust.

Rike

Robotniiduk töötab valel ajal.

Võimalik põhjus

- Kellaaeg ja kuupäev on valesti seadistatud.
- Aktiivajad on valesti seadistatud.

- Volitamata isik käivitas seadme.

Abinõu

- Seadistage kellaaega ja kuupäeva (⇒ 11.11).
- Seadistage aktiivaegu (⇒ 11.6).
- Valige ohutusaste „Keskmine” või „Kõrge” (⇒ 11.16).

Tõrge

Robotniiduk ei tööta aktiivajal.

Võimalikud põhjused

- Akut laetakse.
- Automaatika on välja lülitatud.
- Aktiivaeg on välja lülitatud.
- Tuvastatud vihm.
- Iganädalane niitmise kestus on saavutatud, sel nädalal pole enam tarvis niita.
- Aktiivne teade.
- Juhtkonsool ei asetse õigesti.
- Dokkimisjaam pole vooluvõrku ühendatud.
- Lubatud temperatuurivahemikust väljas.
- Voolukatkestus.

Abinõud

- Laske aku täis laadida (⇒ 15.8).
- Lülitage automaatika sisse (⇒ 11.5).
- Aktiveerige aktiivaeg (⇒ 11.7).
- Reguleerige vihmaandurit (⇒ 11.12).
- Sekkumine pole vajalik, niitmised jaotatakse automaatselt nädala peale. Vajaduse korral võite niitmise käivitada käsklusega „Niitmine” (⇒ 11.5).
- Kõrvaldage näidatud tõrge ja kinnitage teade nupuga OK (⇒ 24.).
- Asetage juhtkonsool sisse (⇒ 15.2).
- Kontrollige dokkimisjaama toidet (⇒ 9.9).

- Laske robotniidukil soojeneda või maha jahtuda – robotniiduki käitamise normaalne temperatuurivahemik on: +5 °C kuni +40 °C. Täpsemat teavet saate müügiesindusest. ✖
- Kontrollige elektritoidet. Kui robotniiduk tuvastab pärast regulaarset kontrollimist traadi signaali, jätkab ta katkestatud niitmist. Seetõttu võib kuluda mitu minutit enne, kui niitmine pärast voolukatkestust automaatselt jätkub. Mida kauem voolukatkestus kestab, seda pikemaks muutuvad vaheajad regulaarsete kontrollimiste vahel.

Tõrge

Robotniiduk ei niida pärast käskluste Niitmise käivitamine või Niitmise viitkäivitamine andmist

Võimalikud põhjused

- Aku ei ole piisavalt laetud.
- Tuvastatud vihm.
- Juhtkonsool ei ole õigesti paigaldatud.
- Aktiivne teade.
- Kojukutsumine dokkimisjaamal on aktiveeritud

Abinõud

- Laadige akut. (⇒ 15.8)
- Reguleerige vihmaandurit. (⇒ 11.12)
- Paigaldage juhtkonsool. (⇒ 15.2)
- Kõrvaldage näidatud tõrge ja kinnitage teade nupuga OK. (⇒ 24.)
- Lõpetage kojukutsumine või korrake käsklust pärast dokkimist uuesti.

Rike

Robotniiduk ei tööta ja ekraan ei kuva midagi.

Võimalik põhjus

- Seade on ooterežiimil.

- Aku on defektne.

Abinõu

- Vajutage suvalist nuppu robotniiduki äratamiseks – aktiveerub olekunäidik (⇒ 11.2).
- Vahetage aku välja (✖).

Rike

Robotniiduk tekitab müra ja vibreerib.

Võimalik põhjus

- Niitmistera on kulunud.
- Niiduseade on väga määrdunud.

Abinõu

- Vahetage niitmistera välja, eemaldage takistused murupinnalt (⇒ 16.4) (✖).
- Puhastage niiduseadet (⇒ 16.2).

Rike

Halb multšimis- või niitmistulemus.

Võimalik põhjus

- Muru ja niitmiskõrguse suhe on vale.
- Muru on väga märg.
- Niitmistera on nüri või kulunud.
- Aktiivajad on ebapiisavad, niitmise kestus on liiga lühike.
- Niidupinna suurus on valesti seadistatud.
- Niidupinna muru on väga kõrge.
- Pikad vihmajad.

Abinõu

- Reguleerige niitmiskõrgust (⇒ 9.6).
- Seadistage vihmaandurit (⇒ 11.12). Muutke aktiivaegu (⇒ 11.7).
- Vahetage niitmistera (⇒ 16.4) (✖).
- Pikendage aktiivaegu või lisage neid (⇒ 11.7).
- Pikendage niitmise kestust (⇒ 11.8).
- Koostage uus niiduplaan (⇒ 11.8).
- Puhta niitmistulemuse saavutamiseks vajab robotniiduk sõltuvalt niidupinna suuruselt kuni kaks nädalat.

- Lubage vihmaga niita (⇒ 11.12). Pikendage aktiivaegu (⇒ 11.7).

Rike

Ekraaninäit on vales keeles.

Võimalik põhjus

- Keeleseadistust on muudetud.

Abinõu

- Valige sobiv keel (⇒ 11.11).

Rike

Niidupinnale tekivad pruunid (mullased) kohad.

Võimalik põhjus

- Niitmise kestus on liiga pikk võrreldes niidupinna suurusega.
- Piiramistraat paigaldati liiga kitsaste raadiustega.
- Niidupinna suurus on valesti seadistatud.

Abinõu

- Lühendage niitmise kestust (⇒ 11.8).
- Muutke piiramistraadi paigutust (⇒ 9.10).
- Koostage uus niiduplaan (⇒ 11.8).

Rike

Niitmised on tavapärasest oluliselt lühemad.

Võimalik põhjus

- Muru on väga kõrge või liiga märg.
- Seade (niiduseade, veorattad) on väga määrdunud.
- Aku tööiga on läbi saamas.

Abinõu

- Reguleerige niitmiskõrgust (⇒ 9.6). Seadistage vihmaandurit (⇒ 11.12). Muutke aktiivaegu (⇒ 11.7).
- Puhastage seadet (⇒ 16.2).

- Vahetage aku välja, tegutsege vastavalt ekraanile ilmuvale soovitusel (✖), (⇒ 24.).

Rike

Robotniiduk on dokitud, kuid akut ei laeta.

Võimalik põhjus

- Akut pole tarvis laadida.
- Dokkimisjaam pole ühendatud vooluvõrku.
- Dokkimine on puudulik.
- Laadimiskontaktid on korrodeerunud.

Abinõu

- Sekkumine pole vajalik, aku laadimine toimub alles siis, kui pinge on teatud väärtusest madalam.
- Kontrollige dokkimisjaama toidet (⇒ 9.9).
- Asetage robotniiduk niidupinnale ja saatke tagasi dokkimisjaama (⇒ 11.5), kontrollige seejuures, kas dokkimine õnnestub korralikult. Muutke vajaduse korral dokkimisjaama asendit (⇒ 9.1).
- Vahetage laadimiskontaktid välja (✖).

Rike

Dokkimine ei õnnestu.

Võimalik põhjus

- Ebatasasused dokkimisjaama sisenemisaslas.
- Määratud veorattad või määratud alusplaat.
- Piiramistraat on dokkimisjaama juures valesti paigaldatud.
- Piiramistraadi otsad pole lühendatud.

Abinõu

- Kõrvaldage sisenemisaslas ebatasasused (⇒ 9.1).
- Puhastage veorattaid ja dokkimisjaama alusplaati (⇒ 16.2).

- Paigaldage piiramistraat uuesti, jälgige seejuures, et see asetseks dokkimisjaama juures õigesti (⇒ 9.10).
- Lühendage piiramistraati vastavalt kirjeldusele ja paigaldage traadivarudeta, ärge kerige üleulatuvaid otsi kokku (⇒ 9.11).

Tõrge

Robotniiduk sõidab dokkimisjaamast mööda või sellesse viltu sisse

Võimalikud põhjused

- Keskkonnaolud mõjutavad traadi signaali
- Piiramistraat on dokkimisjaama alas valesti paigaldatud

Abinõud

- Ühendage robotniiduk ja dokkimisjaam uuesti – jälgige, et robotniiduk seisaks ühendamise ajal dokkimisjaamas otse (⇒ 11.16)
- Paigaldage piiramistraat uuesti – jälgige, et see jookseks dokkimisjaama alas korrektselt (⇒ 9.10)
- Kontrollige piiramistraadi otste nõuetekohast ühendust dokkimisjaamas (⇒ 9.11)

Tõrge

Robotniiduk sõitis üle piiramistraadi.

Võimalikud põhjused

- Piiramistraat on valesti paigaldatud, vahekaugused on valed.
- Niidupinna kalle on liiga suur.
- Robotniidukit mõjutavad häirivad signaalid.

Abinõud

- Kontrollige piiramistraadi paigutust (⇒ 11.14), kontrollige vahekauguseid iMow Ruleriga (⇒ 12.5).

- Kontrollige piiramistraadi paigutust, tõkestage liiga suure kaldenurgaga alad (⇒ 11.14).
- Pöörduge STIHL-i müügiesinduse poole (✖)

Rike

Robotniiduk jääb sageli kinni.

Võimalik põhjus

- Niitmiskõrgus on liiga madal.
- Veorattad on määratud.
- Niidupinnas on süvendeid või takistusi.

Abinõu

- Suurendage niitmiskõrgust (⇒ 9.6).
- Puhastage veorattad (⇒ 16.2).
- Täitke niidupinna augud, tõkestage ala takistuste, nt pinnapealsete puujuurte, ümber või eemaldage takistused (⇒ 9.10).

Tõrge

Põrkeandurit ei aktiveerita, kui robotniiduk satub takistusele

Võimalikud põhjused

- Madal takistus (alla 10 cm kõrge)
- Takistus ei ole maapinnaga kindlalt seotud, nt mahakukkunud puuviljad või tennisepall

Abinõud

- Eemaldage takistus või looge selle ümber tõkestatud ala (⇒ 12.9).
- Eemaldage takistus

Tõrge

Sõidujäljed niidupinna ääres

Võimalikud põhjused

- Liiga sage ääre niitmine.
- Kasutuses olevad käivituspunktid
- Kasutusea lõpus laetakse akut väga tihti

- Nihutatud kojusõitmine (koridor) ei ole sisse lülitatud

Abinõud

- Lülitage ääre niitmine välja või vähendage ühele korrale nädalas (⇒ 11.14).
- Alustage sobivate niidupindade korral kõiki niitmisi dokkimisjaamast (⇒ 11.15).
- Vahetage aku välja; jälgige vastavat soovitus ekraanil (✖), (⇒ 24.)
- Lülitage nihutatud kojusõitmine (koridor) sisse (⇒ 11.14)

Tõrge

Niidupinna ääres on rohi niitmata.

Võimalikud põhjused

- Ääre niitmine on välja lülitatud.
- Piiramistraat on ebatäpselt paigaldatud.
- Rohi asub väljaspool niitmistera ulatust.

Abinõud

- Niitke äärt üks kuni kaks korda nädalas (⇒ 11.5).
- Kontrollige piiramistraadi paigutust (⇒ 11.14), kontrollige vahekauguseid iMow Ruleriga (⇒ 12.5).
- Niitke niitmata alasid regulaarselt käsitsi või kasutage sobivat trimmerit

Tõrge

Traadi signaali pole

Võimalikud põhjused

- Dokkimisjaam on välja lülitatud, ükski LED ei põle.
- Dokkimisjaam pole ühendatud vooluvõrku, ükski LED ei põle.
- Piiramistraat pole ühendatud dokkimisjaamaga, punane LED vilgub. (⇒ 13.1)
- Piiramistraat on katkenud, punane LED vilgub. (⇒ 13.1)

- Robotniiduk ja dokkimisjaam ei ole ühendatud.
- Elektroonika viga – LED vilgub, andes SOS-signaali. (⇒ 13.1)

Abinõud

- Lülitage dokkimisjaam sisse. (⇒ 13.1)
- Kontrollige dokkimisjaama toidet. (⇒ 9.9).
- Ühendage piiramistraat dokkimisjaamaga. (⇒ 9.11)
- Otsige traadimurdu (⇒ 16.7), seejärel parandage piiramistraat traadi ühendusklemmidega (⇒ 12.16).
- Ühendage robotniiduk ja dokkimisjaam. (⇒ 11.16)
- Pöörduge müügiesinduse poole. (✖)

Tõrge

Dokkimisjaama LED vilgub, andes SOS-signaali

Võimalikud põhjused

- Piiramistraadi pikkus on alla miinimumi
- Elektroonika viga

Abinõud

- Paigaldage tarvik (AKM 100) (✖)
- Pöörduge müügiesinduse poole (✖)

Rike

Robotniiduk ei võta GPS-signaali vastu.

Võimalik põhjus

- Satelliitidega ühenduse loomine on käimas.
- Tegevusulatuses on kolm või vähem satelliiti.
- Seade asub väljaspool leviulatust.

Abinõu

- Muud tegevused pole vajalikud, ühenduse loomine võib võtta mõne minuti.
- Vältige varjavaid takistusi (nt puud, varikatused) või eemaldage need.

Tõrge

Robotniiduk ei suuda luua mobiilsideühendust.

Võimalik põhjus

- Niidupind asub väljaspool leviulatust.
- Raadiosidemoodul pole aktiveeritud.

Abinõu

- Laske raadiosidemoodul STIHL-i müügiesinduses aktiveerida (✖).

Tõrge

Rakendus ei saa robotniidukiga ühendust.

Võimalikud põhjused

- Raadiosidemoodul on inaktiivne.
- Robotniiduk on ooterežiimis.
- Internetiühendus puudub.
- Robotniiduk pole seotud õige e-posti aadressiga.

Abinõud

- Raadiosidemoodul lülitatakse ühendamise ajal välja, seejärel aktiveeritakse ja robotniiduk on jälle kättesaadav.
- Aktiveerige robotniiduk nupuvajutusega, valige energiarežiim „GPRS”. (⇒ 11.11)
- Ühendage seade, millesse rakendus on installitud, internetiga.
- Korrigeerige e-posti aadressi. (⇒ 10.)

26. Teenindusplaan

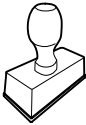
26.1 Üleandmise kinnitus

Mudel: _____

Seerianumber:

--	--	--	--	--	--	--	--	--

Kuupäev: _ _ _ _ _ _ _ _



Järgmine teenindus

Kuupäev: _ _ _ _ _ _ _ _

26.2 Teeninduse kinnitus



Andke hooldustööde korral see kasutusjuhend STIHLi müügiesindusele.

Seal lisatakse vastavatesse ettenähtud kohtadesse kinnitus teenindustööde teostamise kohta.

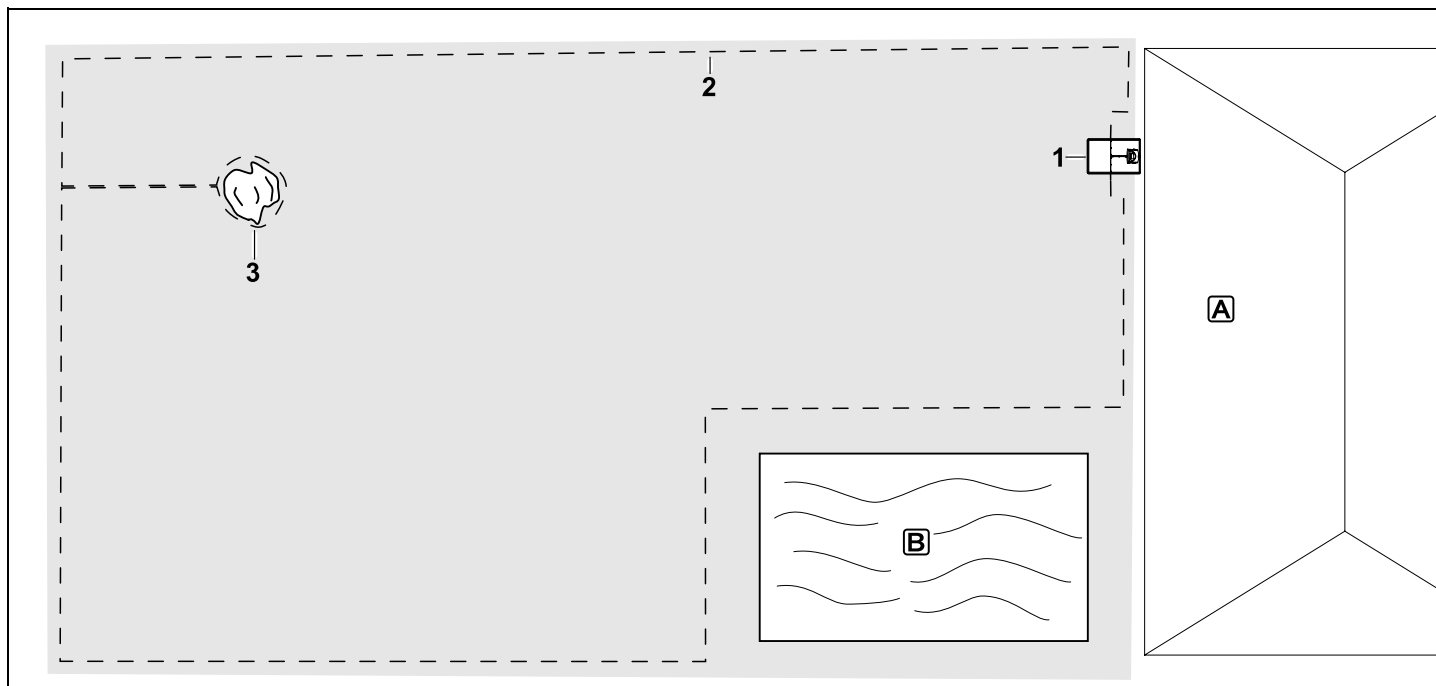


Teeninduse teostamise kuupäev



Järgmise teeninduse kuupäev

27. Paigaldusnäited



Täisnurkne niidupind üksiku puu ja basseiniga

Dokkimisjaam

Asukoht (1) otse maja [A] juures

Tõkestatud ala

Paigaldamine ümber eraldiseisva puu (3), see ala on servaga ühendatud servaga täisnurga all oleva ühendusraja.

Bassein

Turvalisuskaalutlustel (traadi lubatud kaugus) tuleb piiramistraat (2) paigaldada basseini [B] ümber.

Traadi kaugused (⇒ 12.5)

Kaugus servast: **33 cm**

Kaugus piirnevast sõidetavast tsoonist (nt kõnniteest), kui kõrgusvahe on väiksem kui +/- 1 cm: **0 cm**

Kaugus puu ümber: **33 cm**

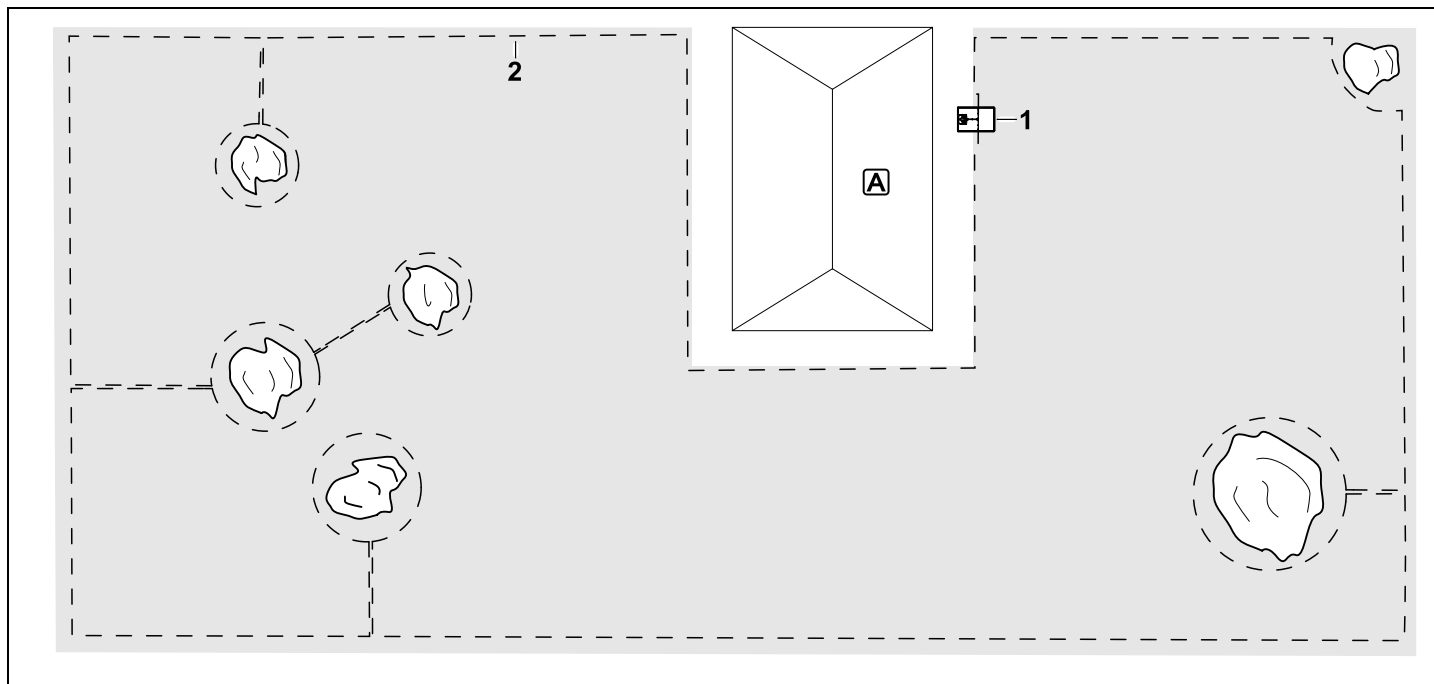
Kaugus veepinnast: **100 cm**

Programmeerimine

Pärast niidupinna suuruse kindlaksmääramist ei ole edasised kohandamised vajalikud.

Erisused

Niitke niitmata alasid basseini ümber regulaarselt käsitsi või töödelge sobiva murutrimmeriga.



U-kujuline niidupind mitme eraldiseisva puuga

Dokkimisjaam

Asukoht (1) otse maja **A** juures

Tõkestatud alad

Paigaldamine eraldiseisvate puude ümber, ühendades need alad servaga (2) täisnurga all olevate ühendusradadega; 2 tõkestatud ala on omakorda seotud ühendusrajaga.

Traadi kaugused (⇒ 12.5)

Kaugus servast: **33 cm**

Kaugus piirnevast sõidetavast tsoonist (nt kõnniteest), kui kõrgusvahe on väiksem kui +/- 1 cm: **0 cm**

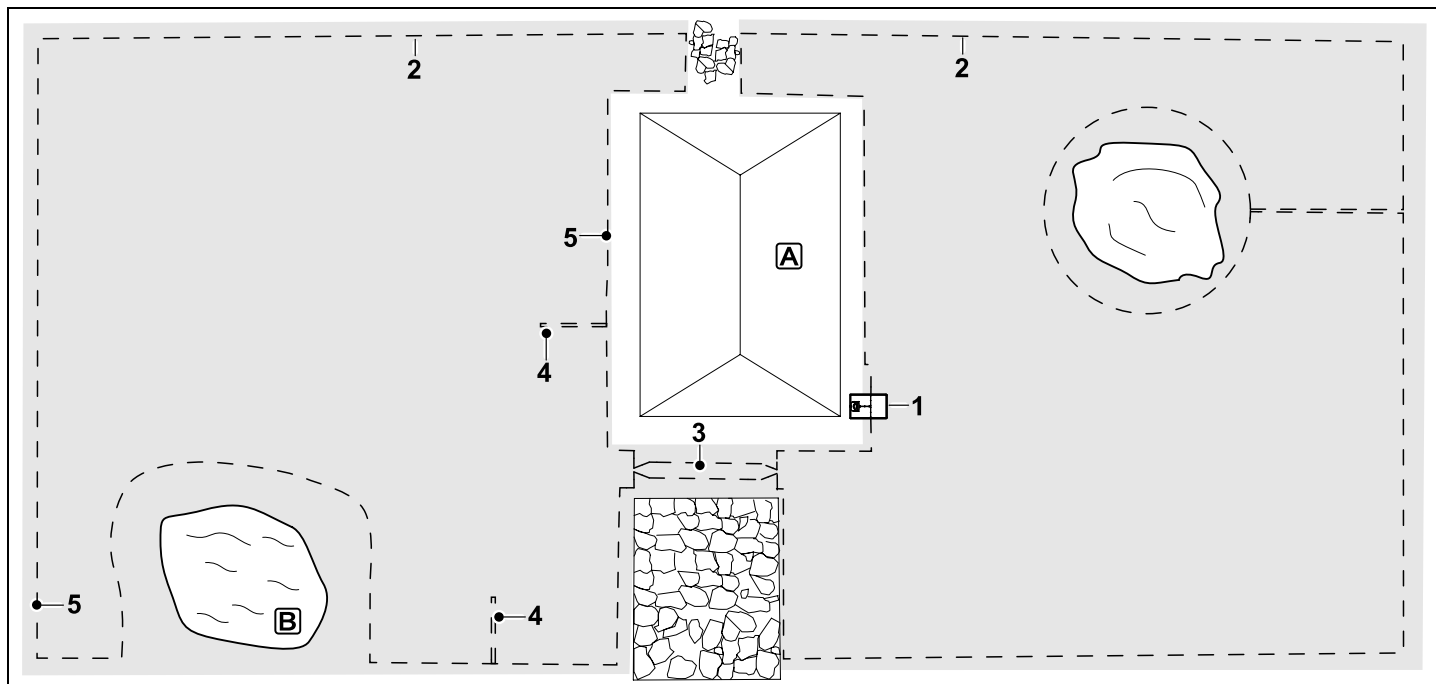
Kaugus puude ümber: **33 cm**

Programmeerimine

Pärast niidupinna suuruse kindlaksmääramist ei ole edasised kohandamised vajalikud.

Erisused

Puu niidupinna nurgas – töödelge ala puu taga regulaarselt sobiva murutrimmeriga või laske kõrgel rohul kasvada.



Kaheks jagatud niidupind tiigi ja eraldiseisva puuga

Dokkimisjaam

Asukoht (1) otse maja **A** juures

Tõkestatud ala

Paigaldamine ümber eraldiseisva puu, lähtudes ääre suhtes täisnurga all paigaldatud ühendusrajust.

Tiik

Turvalisuskaalutlustel (traadi lubatud kaugus) tuleb piiramistraat (2) paigaldada tiigi **B** ümber.

Traadi kaugused: (⇒ 12.5)

Kaugus servast: **33 cm**

Kaugus piirnevast sõidetavast tsoonist (nt kõnniteest), kui kõrgusvahe on väiksem

kui +/- 1 cm: **0 cm**

Puu ümber: **33 cm**

Kaugus veepinnast: **100 cm**

Läbikäik

Paigaldage läbikäik (3). Traadi kaugus: **27 cm** (⇒ 12.11)

Juhtkaablid

Nihutatud kojusõitmise funktsiooni kasutamiseks on paigaldatud kaks juhtkaablit (4). (⇒ 11.14)

Miimumkaugus läbikäigu sissepääsust: **2 m**

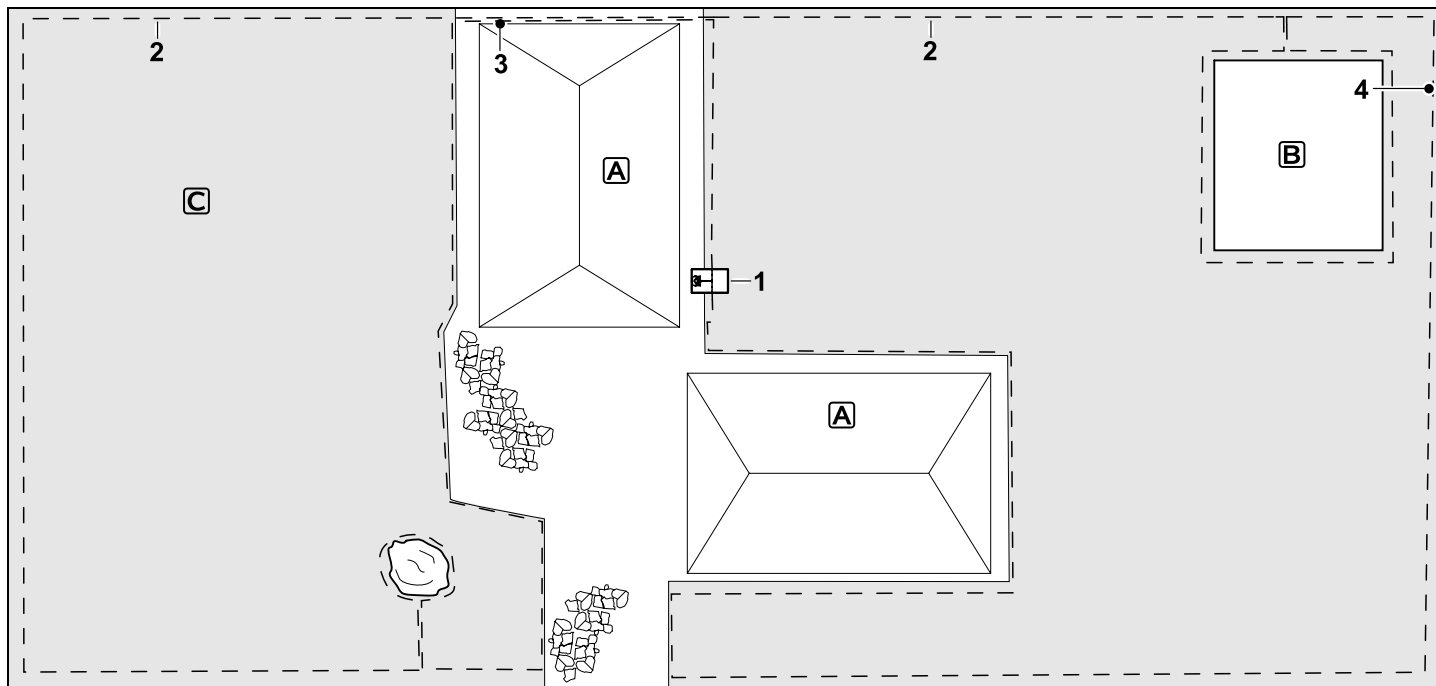
Pöörake tähelepanu minimaalsele kaugusele nurkadest. (⇒ 12.12)

Programmeerimine

Määrake kindlaks kogu niidupinna suurus, programmeerige 2 käivituspunkti (5) (dokkimisjaama läheduses ja tiigi juures tekkivas nurgas). (⇒ 11.15)

Erisused

Niitmata alasid, nt tiigi ümber, niitke regulaarselt käsitsi või töödelge sobiva murutrimmeriga.



Kaheks jaotatud niidupinna korral ei suuda robotniiduk sõita iseseisvalt ühelt niidupinnalt teisele.

Dokkimisjaam:

Asukoht (1) otse majade **A** kõrval.

Tõkestatud alad:

Paigaldage ümber eraldiseisva puu ja ümber köögiviljaaia **B**, lähtudes ääresuhtes täisnurga all paigaldatud ühendusrajust.

Traadi kaugused (⇒ 12.5)

Kaugus piirnevast sõidetavast tsoonist (nt terrassist), kui kõrgusvahe on väiksem kui ± 1 cm: **0 cm**

Kaugus kõrgete takistusteni: **33 cm**

Vahemaa puuni: **33 cm**

Minimaalne traadi vahemaa kitsastes kohtades köögiviljaaia taga: **54 cm**.

Lisapind:

Peitke lisapinna **C** paigaldamiseks ühendusrada (3) maja terrassil kaablikanalisse.

Programmeerimine:

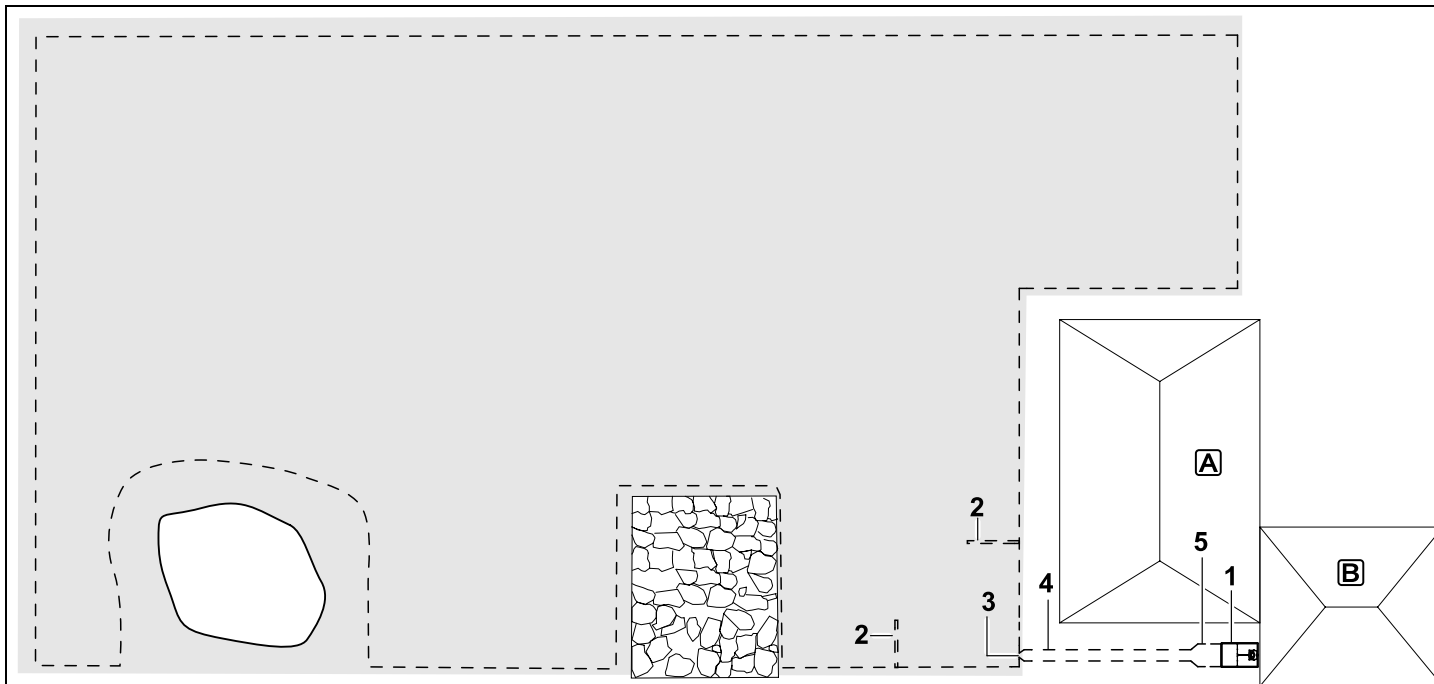
Tuvastage niidupinna suurus (ilma lisapinnata), programmeerige kitsaskohta 1 käivituspunkt (4) nihutatud kojusõitmise funktsiooni (⇒ 11.14) kasutamiseks – käivitussagedus 2 kuni 10 väljasõitu (⇒ 11.15)

Erisused:

Viige robotniiduk mitu korda nädalas lisapinnale ja aktiveerige käsklus „Niitmise käivitamine”. (⇒ 11.5)

Arvestage niitmise ulatusega. (⇒ 14.4)

Paigaldage vajadusel kaks eraldi niidupinda 2 dokkimisjaamaga.



Niidupind välise dokkimisjaamaga (1)

Dokkimisjaam

Asukoht (1) otse garaaži **B** juures ja
maja **A** taga.

Traadi kaugused ($\Rightarrow 12.5$)

Kaugus servast: **33 cm**

Kaugus piirnevast sõidetavast tsoonist (nt terrassist), kui kõrgusvahe on väiksem kui ± 1 cm: **0 cm**

Kaugus veepinnast: **100 cm.**

Juhtkaablid

Nihutatud kojusõitmise funktsiooni kasutamiseks on paigaldatud kaks juhtkaablit (2). (⇒ 11.14)

Miinimumkaugus läbikäigu sissepääsust:

2 m

Pöörake tähelepanu minimaalsele
kaugusele nurkadest. ($\Rightarrow$ 12.12)

Programmeerimine

Määrake kindlaks niidupinna suurus ja määrake vähemalt üks käivituspunkt dokkimisjaama läbikäigust väljapoole. (⇒ 11.15)

Erisused

Läbikäigu (4) paigaldamine lehterja sissesõiduga (3). ($\Rightarrow$ 12.11)

Traadi kaugus: 27 cm

Läbikäik (4) viib välise dokkimisjaama (1) juurde. Meetri kaugusel dokkimisjaama ees laiendage piiramistraatide vahelist kaugust läbikäigus alusplaadi laiuseni (5). (⇒ 9.10)

Jälgige ruumivajadust läbikäigus ja dokkimisjaama kõrval.

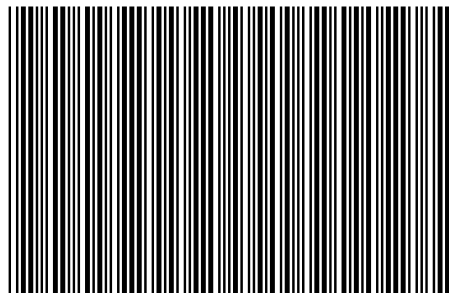
**STIHL RMI 632, RMI 632 P
RMI 632 C, RMI 632 PC**

STIHL®



C

OST 2



0478 131 9742 C