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

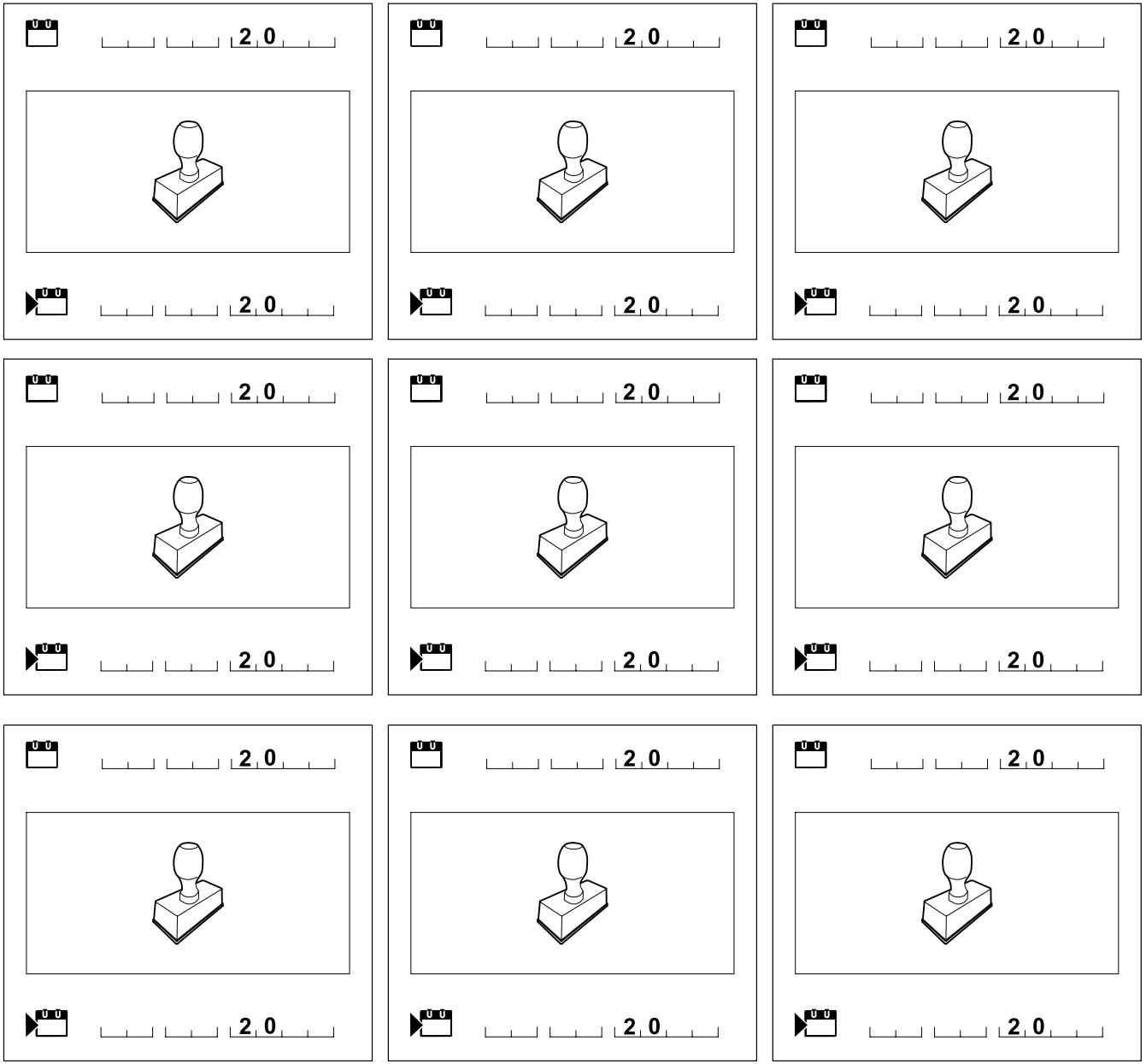
RMI 632.1 RMI 632.1 C RMI 632.1 P RMI 632.1 PC

A OST 2

© 2020 STIHL Tirol GmbH

1

2



Tisztelt vevő!

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

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

Köszönjük bizalmát, és sok örömöt 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
PIN kérése 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 24
A dokkoló állomás csatlakozói 26
A hálózati kábel csatlakoztatása a dokkoló állomáshoz 27
Szerelési anyagok 28
A vágási magasság beállítása 28
Utasítások az első telepítéshez 28
A nyelv, a dátum és a pontos idő beállítása 29
A dokkoló állomás telepítése 30
A határoló huzal lefektetése 31
A határoló huzal csatlakoztatása 34
A robotfűnyíró és a dokkoló állomás párosítása 38
A telepítés ellenőrzése 39
A robotfűnyíró programozása 40
Az első telepítés befejezése 41
Első nyírás az első telepítés után 42
iMOW® alkalmazás 42
Menü 43
Kezelési információk 43
Állapotkijelzés 44
Információs terület 45
Főmenü 46
Indítás 46
Visszatérés 46
Nyírási terv 46
Bővebben 48
Beállítások 48
iMOW® – Gépbeállítások 48

Klórmentesen fehérített papír. A papír újrahasznosítható. A védőborító halogénmentes.

Az esőérzékelő beállítása 49
Az állapotkijelzés beállítása 49
Telepítés 49
Indulási pontok beállítása 50
Biztonság 51
Szerviz 52
Információ 53
Határoló huzal 54
A határoló huzal lefektetésének megtervezése 54
A nyírási terület vázlatának elkészítése 55
A határoló huzal lefektetése 55
A határoló huzal csatlakoztatása 56
Huzaltávolságok – az iMOW® Ruler vonalzó használata 56
Éles sarkok 57
Szűk területek 57
Összekötő szakaszok kialakítása 58
Elzárt területek 58
Mellékterületek 59
Folyosók 59
Keresőhurkok az eltolt visszatéréshez 61
Precíz szegélynyírás 62
Lejtős részek a nyírási területen 62
Huzaltartalék kialakítása 63
A huzalösszekötők használata 63
Kis szegélytávolságok 64
Dokkoló állomás 64
A dokkoló állomás kezelőelemei 64
Fűnyírási tanácsok 65
Általános információk 65
Mulcsozás 65
Aktív idők 65
Nyírási idő 65
Dokkterület (RMI 632 C, RMI 632 PC) 66
Kézi nyírás 66
A gép üzembe helyezése 66
Előkészületek 66
A vezérlőkonzol kiemelése és behelyezése 66
A programozás beállítása 67
Fűnyírás az automatika használatával 67
Az aktív időktől független nyírás 68
Kézi nyírás 68
A robotfűnyíró dokkolása 69
Az akkumulátor feltöltése 69
Karbantartás 70
Karbantartási terv 70
A gép tisztítása 71
A fűnyíró kés kopáshatárainak ellenőrzése 71
A fűnyíró kés le- és felszerelése 71
A fűnyíró kés élezése 72
A menesztő tárcsa le- és felszerelése 72
Huzalszakadás keresése 73
Tárolás és téli leállítás 74
A dokkoló állomás leszerelése 75
Általános pótalkatrészek 76
Külön tartozékok 76
A kopás minimalizálása és a meghibásodások elkerülése 76
Környezetvédelem 77
Az akkumulátor kiszerelése 77
Szállítás 79
A gép megemelése vagy hordozása 79
A gép rögzítése hevederekkel 79
A gyártó uniós megfelelőségi nyilatkozata 79
Automatikus, akkumulátoros robotfűnyíró (RMI) dokkoló állomással (ADO) 79
Műszaki adatok 80
Üzenetek 81
Hibakeresés 89
Szervizelési időpontok 93
Az átadás igazolása 93
A szervizelés igazolása 93
Telepítési példák 94

2. A használati útmutatóhoz

2.1 Általános információk

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

A STIHL folyamatosan dolgozik termékpalettájának 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 kivitelű 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 előrefelé 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.

Vigyázat!
A leírt tevékenységgel könnyű sérülések, ill. anyagi károk kerülhetők el.

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

Ábrára hivatkozó szövegrészek:

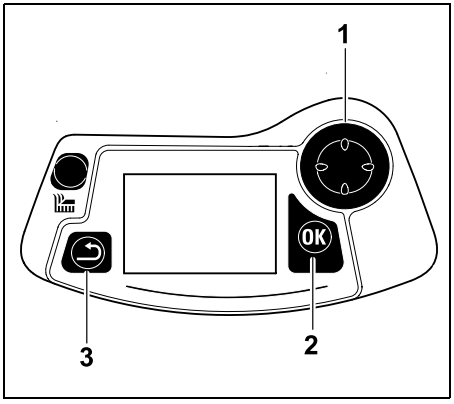
A gép használatához szükséges bizonyos ábrák a használati utasítás legelején találhatók.

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

Ábrák szövegrészekkel:

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

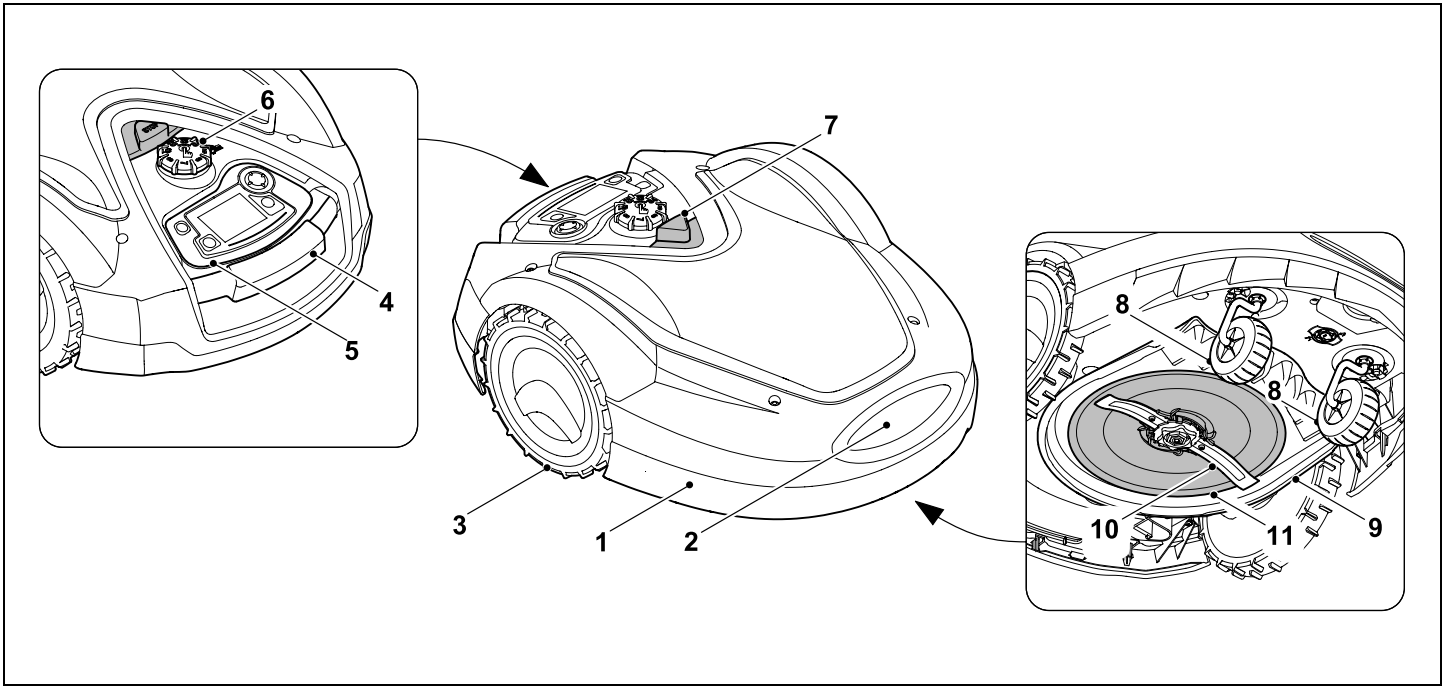
Példa:



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)

2 Töltőcsatlakozók: csatlakoztatás a dokkoló állomáshoz

3 Hátsó kerék

4 Hordfogantyú (⇨ 21.1)

5 Levehető vezérlőkonzol (⇨ 3.3), (⇨ 15.2)

6 Tekerőgomb a vágásmagasság-állításhoz (⇨ 9.5)

7 STOP gomb (⇨ 5.1)

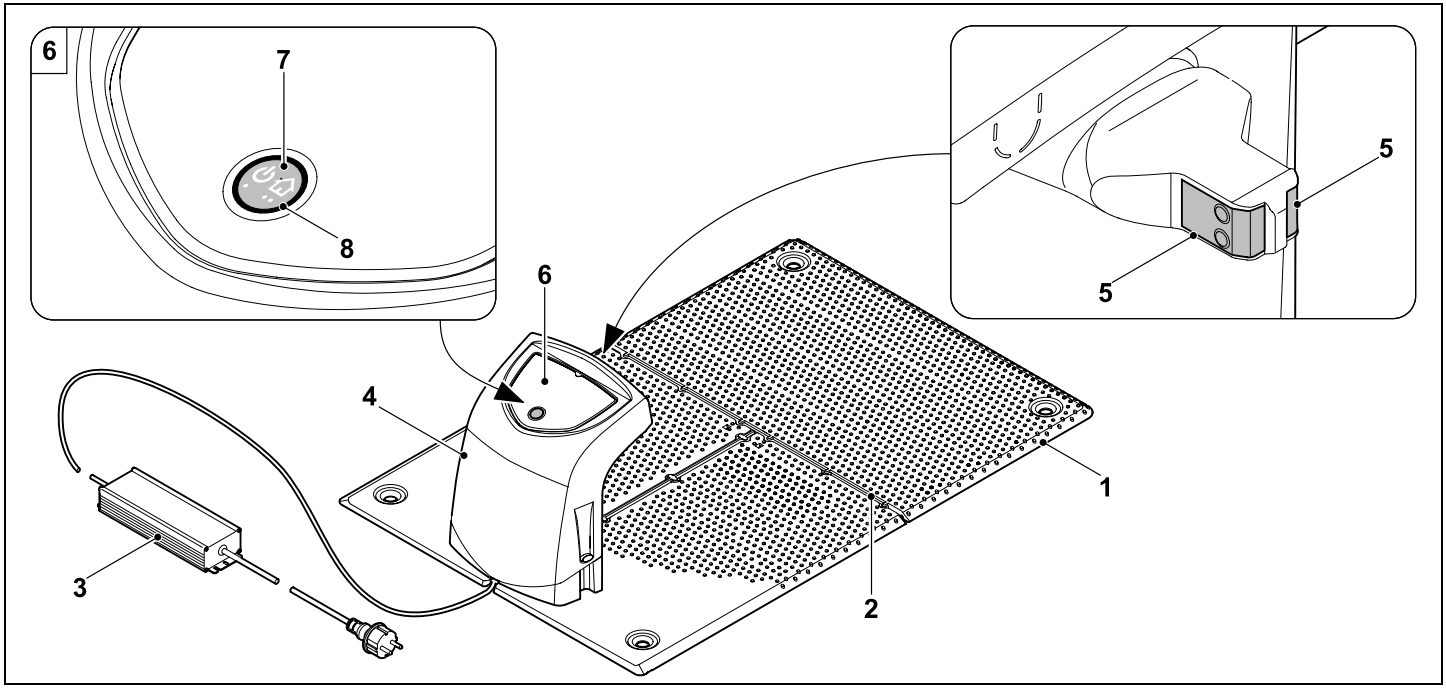
8 Első kerék

9 Nyírószerkezet

10 Mindkét oldalán köszörült fűnyíró kés (⇨ 16.4)

11 Menesztő tárcsa

3.2 Dokkoló állomás



1 Alaplemez

2 Kábelvezetők a határoló huzalhoz (⇨ 9.10)

3 Hálózati adapter

4 Levehető burkolat (⇨ 9.2)

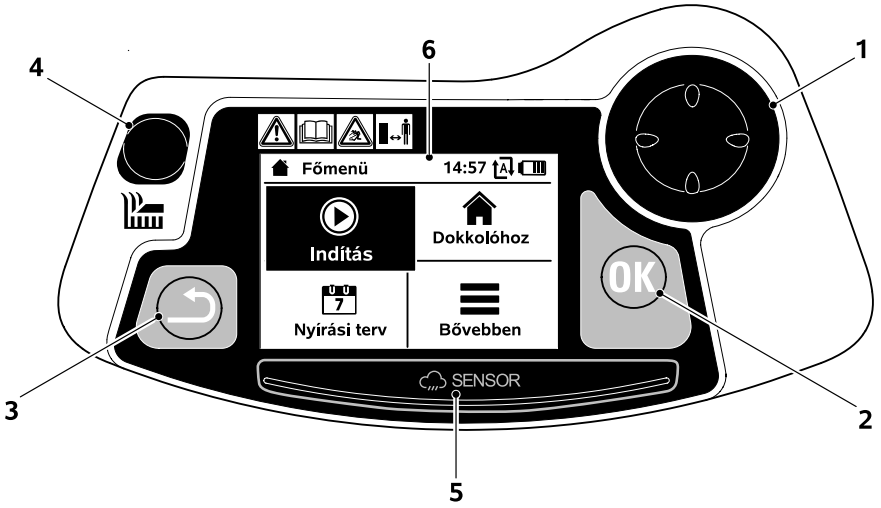
5 Töltőcsatlakozók: csatlakoztatás a robotfűnyíróhoz

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)

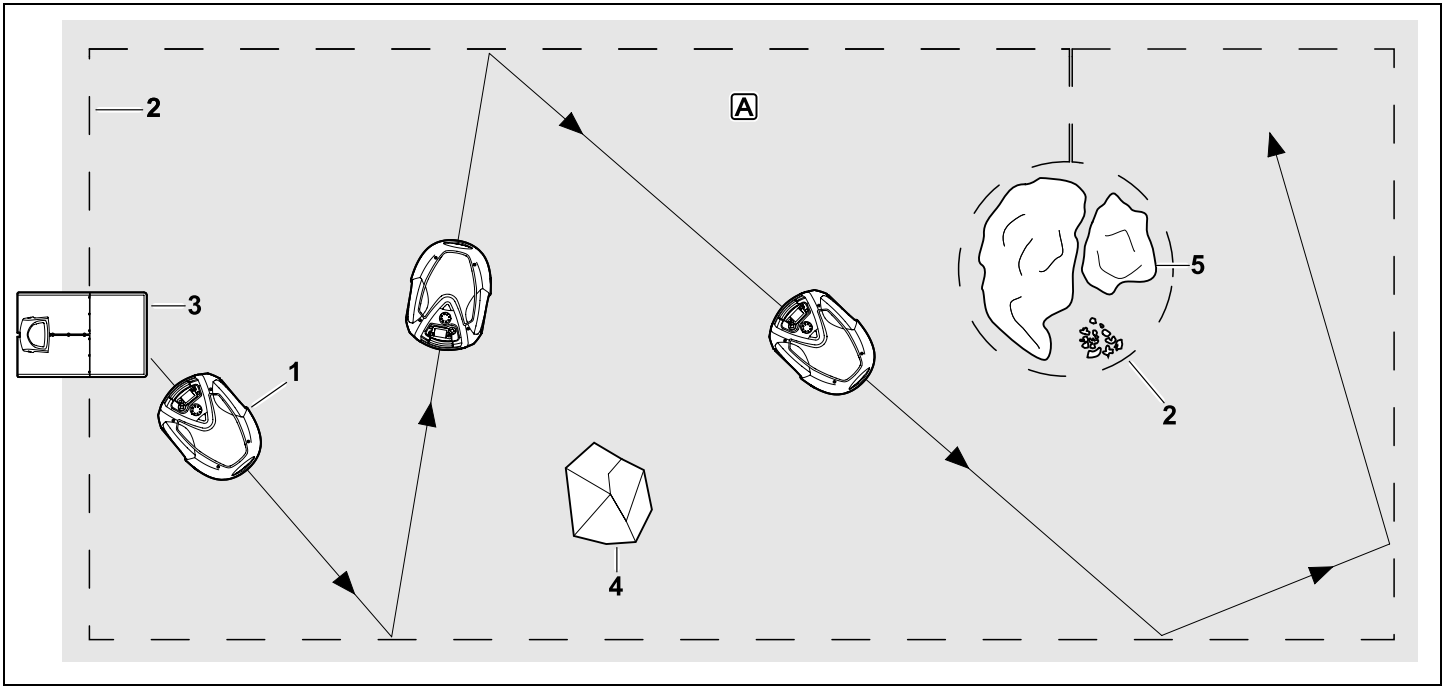
4 Nyírási gomb:
kézi nyírás (⇨ 15.6)
az aktív időktől független
nyírás (⇨ 15.5)

5 Esőérzékelő (⇨ 11.11)

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.

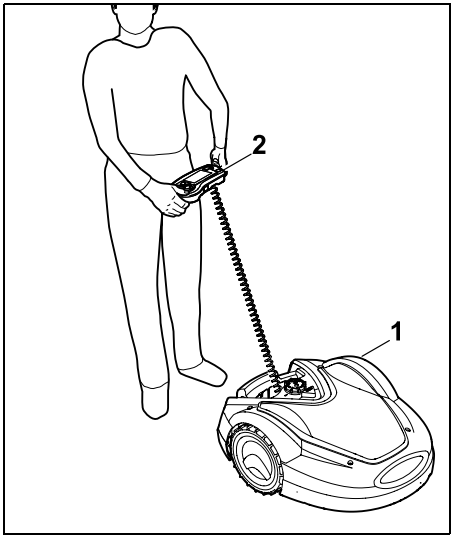
A nyírási területen lévő elmozdíthatatlan akadályokat (4) ütközésérzékelő segítségével érzékeli a robotfűnyíró. A határoló huzallal le kell választani a nyírási területről azokat a területeket (5), amelyeken a robotfűnyírónak nem szabad keresztülhaladnia, valamint azokat az akadályokat, amelyeknek nem ütközhet neki a gép.

Bekapcsolt automatika esetén a robotfűnyíró **az aktív idők alatt** (⇨ 11.7) magától elhagyja a dokkoló állomást, és elkezdi a fűnyírást. Az akkumulátor feltöltéséhez a robotfűnyíró önállóan visszatér a dokkoló állomásra. Az „Alapértelmezett” nyírásiterv-típus kiválasztásakor, a robotfűnyíró a teljes aktív idő alatt nyír, illetve tölti magát. A „Dinamikus” nyírásiterv-típus esetén a nyírási és töltési ciklusok aktív időkön belüli számát, illetve időtartamukat teljesen automatikusan határozza meg a gép.

Az automatikus nyírási funkció kikapcsolásakor, illetve az **aktív időktől független** nyírási ciklusok esetén a nyírási gombbal, illetve az „Indítás” menüben 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 gyep. Ehhez vegyük ki a vezérlőkonzolt (2), a „Bővebben” menüben válasszuk ki a „Kézi nyírás” lehetőséget, kapcsoljuk be a fűnyíró kést és a kerékhajtást, 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. (⇨ 11.7)

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

5.2 Gépzárolás

A robotfűnyírót minden esetben zárolni kell a karbantartási és tisztítási munkálatok, valamint a szállítás és az ellenőrzés előtt. Bekapcsolt gépzárolás mellett a robotfűnyíró nem helyezhető üzembe.

A gépzárolás az alábbi módokon **kapcsolható be**:

– a **STOP gomb** hosszan tartó lenyomásával,

– a **„Bővebben”** menüben,

– a **„Biztonság”** menüben.

A gépzárolás bekapcsolása a „Bővebben” menüben:

- A „Bővebben” menüben válasszuk ki az „iMOW® zárolása” lehetőséget, majd erősítsük meg az OK gombbal. (⇨ 11.8)

A gépzárolás bekapcsolása a „Biztonság” menü segítségével:

- A „Bővebben” menüben nyissuk meg a „Beállítások” és „Biztonság” almenüt. (⇨ 11.15)
- Válasszuk ki a „Zárolt gép” lehetőséget, majd erősítsük meg az OK gombbal.

A gépzárolás feloldása:

- A gép szükség esetén bármelyik gomb megnyomásával készenléti állapotba kerül.

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

5.3 Védőburkolatok

A robotfűnyíró olyan biztonsági védőburkolatokkal rendelkezik, amelyek megakadályozzák, hogy véletlenül hozzánk érhessen 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 akadálynak 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 kerékhajtás 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 PIN kérése

Bekapcsolt PIN-lekérdezés esetén figyelmeztető hangjelzés hallható a robotfűnyíró megemelését követően, ha egy percen belül nem írják be a PIN-kódot. (⇨ 11.15)

A robotfűnyíró kizárólag a mellékelt dokkoló állomással üzemeltethető. Másik dokkoló állomást párosítani kell a robotfűnyíróhoz. (⇨ 11.15)

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. Aktív 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. (⇨ 11.15)

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 használathoz.

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 elmagyaráznia 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 előírásszerű 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.

Győződjön meg arról, hogy a felhasználó fizikailag, érzékszervileg és mentálisan képes működtetni, valamint használni a gépet. Ha a felhasználó fizikailag, érzékszervileg vagy mentálisan akadályoztatott, akkor csak felelős személy felügyelete vagy irányítása alatt dolgozhat vele.

Győződjön meg arról, hogy a felhasználó nagykorú, vagy az adott ország szabályozásai értelmében felügyelettel szakmai képzésben vesz részt.

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 mozgatásánál,
– 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 sálat, 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 előírásszerű csatlakozóvezetékeket használni.

Ellenőrizzük rendszeresen a csatlakozóvezetéket, 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 adapter és a dokkoló állomás közötti kábelt nem szabad meghosszabbítani.

A tápcsatlakozót csak száraz és tiszta állapotban szabad a dokkoló állomás elektronikájához csatlakoztatni.

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

Áramütés veszélye!
Tilos sérült kábeleket, aljzatokat és csatlakozókat vagy nem előírás szerinti csatlakozóvezetékeket használni.

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

A csatlakozóvezetéket 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 villanyszerelőtől kérhetők.

Ha a hálózati csatlakozót épületen kívüli áramellátáshoz csatlakoztatják, akkor kültéri dugaszolóaljzatot kell használni. Az adott országban érvényes további előírásokról a villanyszerelő 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 a 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 szállítóedényeket – **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 helyezzünk 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 zároljuk 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 nyúljunk 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.) 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 tartsunk 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 olvashatatlanná 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 előírásszerűen 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 (tartsuk be a meghúzási nyomatékokat).

El kell végezni minden szükséges munkálatot, illetve szakszervizbe kell vinni a gépet. A STIHL cég erre a célra a STIHL szakszervizeket 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** modelleknél a programozásnak az **iMOW® alkalmazás** segítségével történő módosítása olyan működést okozhat, amelyre mások nem feltétlenül számítanak. Emiatt minden érintett személyt előzetesen értesíteni kell a nyírási terv megváltoztatásáról.

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 játsszanak.

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

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!”

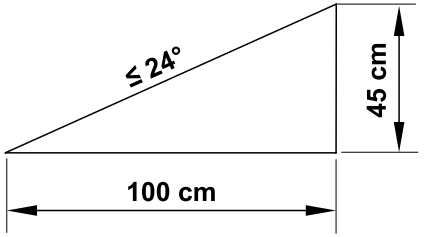
Figyelem – Sérülésveszély!
Soha ne tegye a kezét vagy a lábát a forgó alkatrészekre vagy azok alá. Soha ne érjen a forgó késhez.

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 vágóegység (kés, késtengely, késrögzítés) 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. (⇨ 11.15)

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 haladjuk 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 csatlakozóvezetéket kizárólag hivatalos villanyszerelő 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 vízsugarat (különösen nagynyomású mosót) 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 tisztítószereket. 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 (⇨ 11.15),
– állítsuk be a téli leállást a robotfűnyírónál. (⇨ 11.16)

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 percig lehűlni, mielőtt zárt helyiségben leállítjuk.

A tárolóhelynek száraznak, fagybiztosnak és zárhatónak kell lennie.

Soha ne tároljuk a gépet nyílt láng, hősugárzó 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.

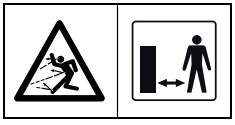
A már nem használt gép hulladékként történő elszállítását szakszerű módon kell végezni. Az ártalmatlanítás előtt a gépet működésképtelenné kell tenni. A balesetek megelőzése érdekében a robotfűnyíró hálózati csatlakozójának kábelét, akkumulátorát és a vezérlőkonzolját el kell távolítani.

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.

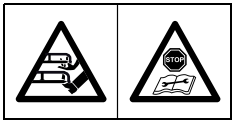
Az akkumulátort a géptől elkülönítve ártalmatlanítsuk. Ügyeljünk az akkumulátor biztonságos és környezetbarát ártalmatlanítására.

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 zároljuk a gépet.

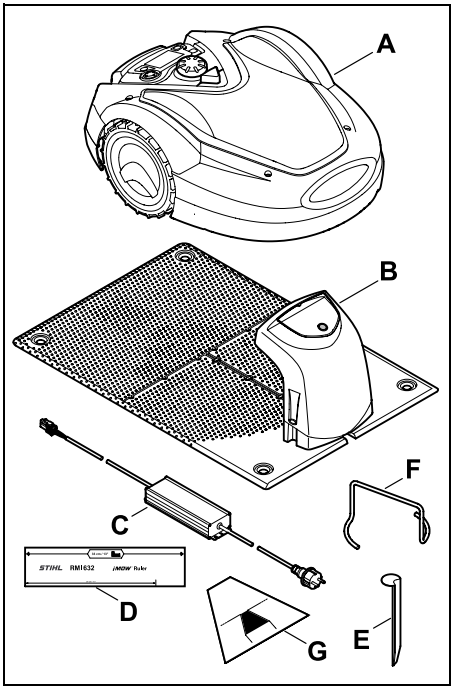
Figyelem!
Tilos ráülni vagy rámászni a gépre.

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	Hálózati adapter	1
D	iMOW® Ruler vonalzó	2
E	Rögzítő a dokkoló állomáshoz	4
F	Lehúzó a menesztő tárcsához	1
G	Sablon folyosó készítéséhez	1
–	Használati utasítás	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. (⇨ 12.)

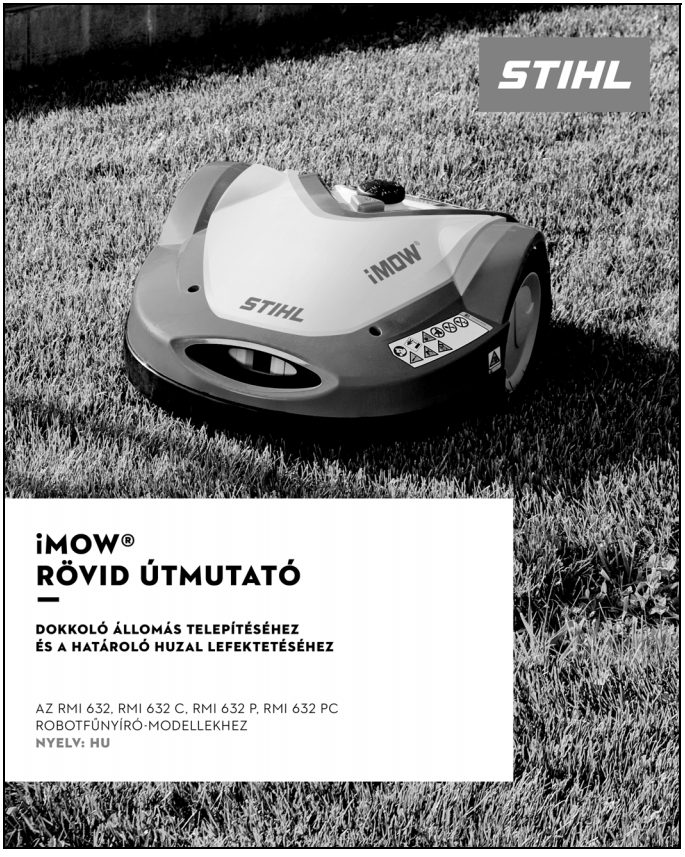
A lenyírt terület növelhető azáltal, hogy a szegélyhez közelebb fektetjük le a határoló huzalt. (⇨ 12.17) A biztonságos működéshez a lefektetéskor a helyi viszonyokhoz kell igazítani a huzaltávolságot.

iMOW® rövid útmutató

Segítségképp külön rövid útmutatót mellékeltünk a robotfűnyíróhoz, amely leírja a dokkoló állomás telepítését és a határoló huzal lefektetését. Részletes információk a jelen használati utasítás megfelelő fejezeteiben találhatók. A rövid útmutatót mindig a robotfűnyíró használati utasításával együtt használjuk.

iMOW® rövid útmutató

Az 1. oldal kicsinyített képe:



A 2. és 3. oldal kicsinyített képe:

ALAPTELEPÍTÉS

A DOKKOLÓ ÁLLOMÁS BELSŐ ELHELYEZÉSE ÉS A HATÁROLÓ HUZAL LEFEKTETÉSE

EZT A RÖVID ÚTMUTATÓT CSAK A ROBOTFŰNYÍRÓJA HASZNÁLATI UTASÍTÁSÁVAL EGYÜTT HASZNÁLJA.

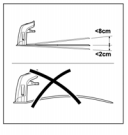
1. A telepítés előtt készítsünk vázlatot a kertről.
2. Telepítsük a dokkoló állomást megfelelő helyre, és töltsük fel az iMOW® robotfűnyírót a dokkoló állomáson.
3. Az „OK" gomb megnyomásával hozzuk készenléti állapotba az iMOW® robotfűnyírót, és kövessük az utasításokat a huzal lefektetését leíró részig.
4. A lefektetéskor alkalmazandó távolságok meghatározásához az iMOW® Ruler esetén a folyosósablont.
5. Folytassuk a telepítést a huzal csatlakoztatását leíró résszel, és kövessük az utasításokat a telepítés befejezéséig.

A STIHL iMOW® robotfűnyírók eleget tesznek az összes érvényben lévő biztonsági szabványnak.
Ennek ellenére szem előtt kell tartani, hogy az iMOW® robotfűnyíró nem játékszer. Fokozottan ügyelni kell arra, hogy az iMOW® robotfűnyíró aktív ideje alatt ne tartózkodjanak gyermekek, megfigyelők és állatok a munkaterületen.

Előkészítő telepítési műveletek:
- Használat előtt hagyományos fűnyíró géppel vágjuk ≈ 6 cm magasságúra a füvet a nyírási területen.
- A nyírási területek nem fedhetnek át. A határoló huzalok között legalább 1 m távolságot kell tartani.
- A maximális távolság az iMOW® robotfűnyíró és a határoló huzal között: 35 m.
- Állítsuk be a vágási magasságot az iMOW® robotfűnyírón. Javaslat: 5. vágási fokozat.
- Érdemes megfelelő távolságot tartani a zavarforrásoktól (pl. fémektől).

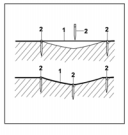
9.1/9.5/9.9

AKM 100 tartozék kis kertekhez:
≈ 80 m határolóhuzal-hosszhoz.
9.9

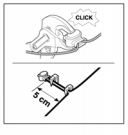


A dokkoló állomás helye:
- Árnyékos, védett helyen, vízszintesen
- Elzárt területektől mért távolság: ≥ 2 m
- Túlfeszültség elleni védelemmel ellátott dugaszoldaljzat használata javasolt.

9.1/12.9



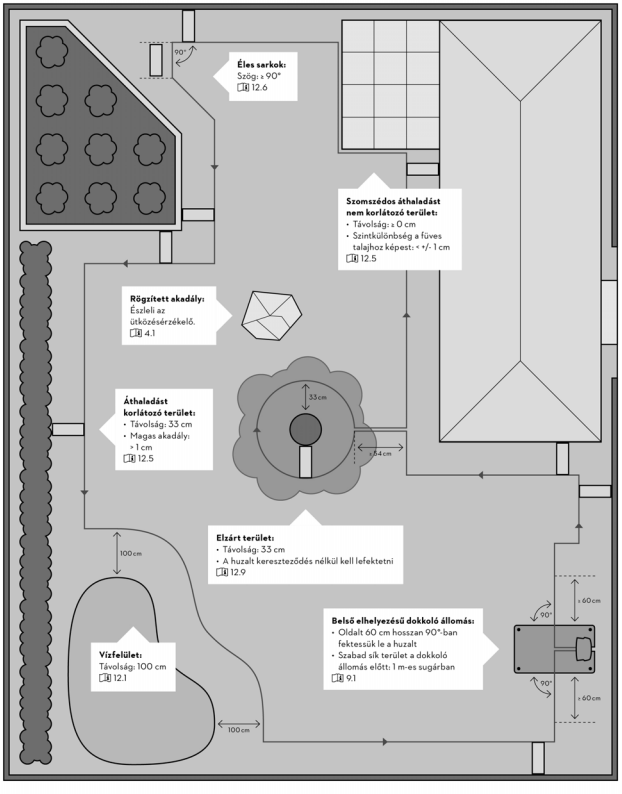
A határoló huzal lefektetése:
A határoló huzalt (1) a talaj felett kell lefektetni, egyenletes távolságokban rögzítőcövekekkel rögzítve (2). Egyenetlen talaj esetén használjunk további rögzítőcövekeket.
A huzalt kereszteződés nélkül kell lefektetni.
12.3



A huzalösszekötők megfelelő csatlakoztatása:
Csúsztassuk a szabad, lecsupaszított huzalvégeket ütközésig a huzalösszekötőbe. Megfelelő fogóval nyomjuk össze a huzalösszekötőt, ügyeljünk a huzalok rögzülésére.
12.16

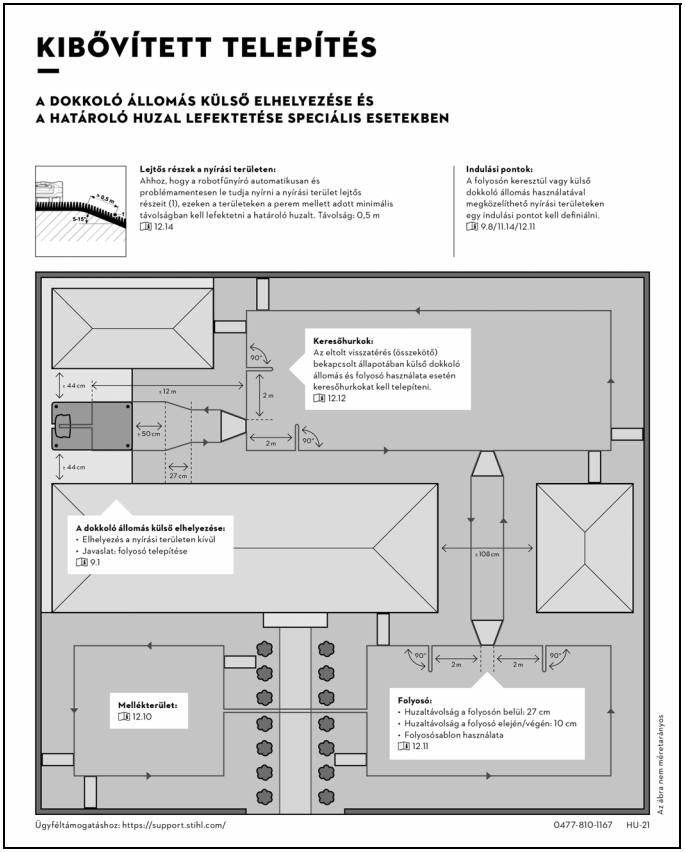
Ügyféltámogatáshoz: https://support.stihl.com/

Használati utmutató | Határoló huzal | iMOW® Ruler | Sablon folyosó készítéséhez



iMOW® rövid útmutató

A 4. oldal kicsinyített képe:



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 robotfűnyírót az időjárás hatásaival szemben.

– **jól látható hely:**
A dokkoló állomásnak a kívánt telepítési helyen jól láthatónak kell lennie, hogy ne okozhasson botlásveszélyt.

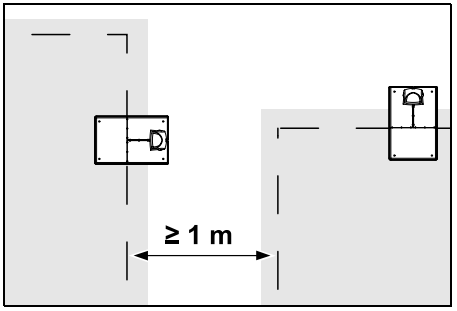
– **megfelelő dugaszolóaljzat közvetlen közelében történő elhelyezés:**
A hálózati csatlakozás csak olyan távolságban lehet a dokkoló állomástól, hogy a tápkábel egyaránt elérjen a dokkoló állomásig és a hálózati csatlakozóig – a hálózati adapter tápkábelét nem szabad átalakítani. Túlfeszültség elleni 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.

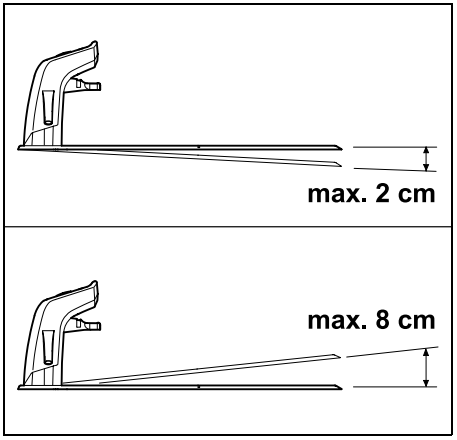
– **vízszintes és sík terep.**

Előkészítő műveletek:

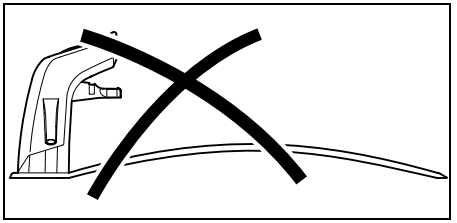
- Az első telepítés előtt nyírjuk le a gyepet hagyományos fűnyíró géppel (az optimális fűmagasság legfeljebb 6 cm).
- Kemény és száraz talaj esetén enyhén locsoljuk fel a nyírási területet, így könnyebb lesz beütni a rögzítőcövekeket.



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



A dokkoló állomás lejtése hátrafelé legfeljebb 8 cm, előrefelé pedig legfeljebb 2 cm lehet.

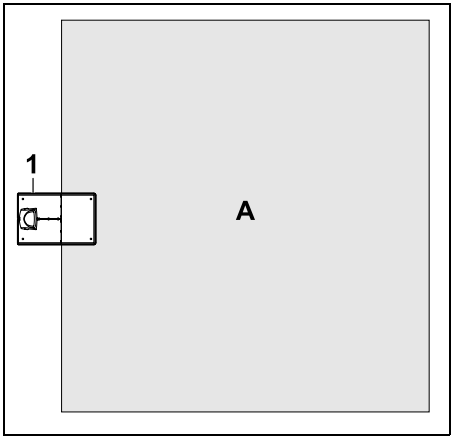


Soha ne hajlítsuk meg az alaplemezt. Az alaplemez alatti egyenetlenségeket meg kell szüntetni, hogy a lemez teljes felületével felfeküdjön a talajra.

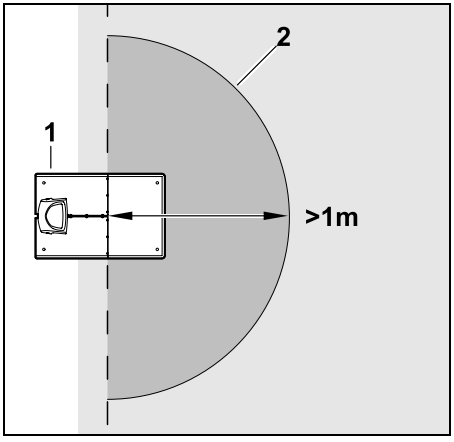
Telepítési változatok:

A dokkoló állomás belső és külső telepítésű lehet.

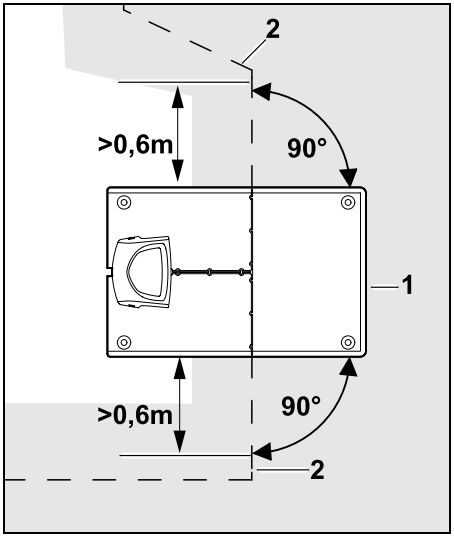
A dokkoló állomás belső elhelyezése:



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

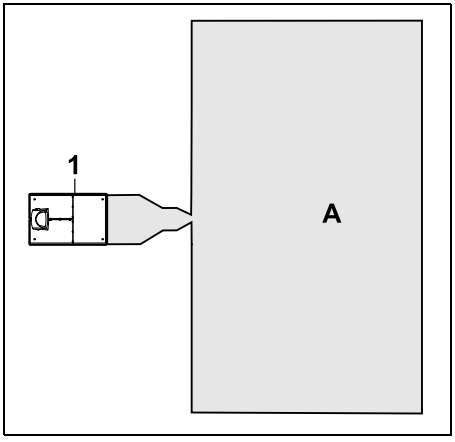


A dokkoló állomás (1) előtt legalább 1 m sugarú sík, szabad területet (2) kell hagyni. Egyenlítsük ki a buckákat és a gödröket.



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.

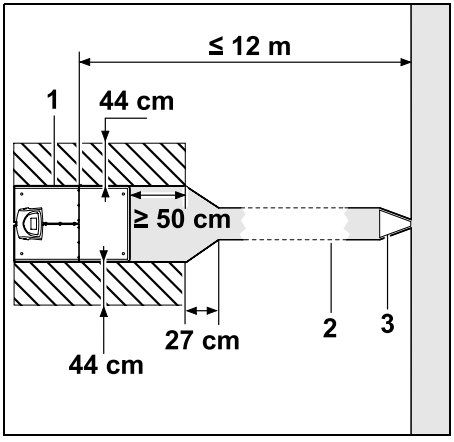
A dokkoló állomás külső elhelyezése:



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:

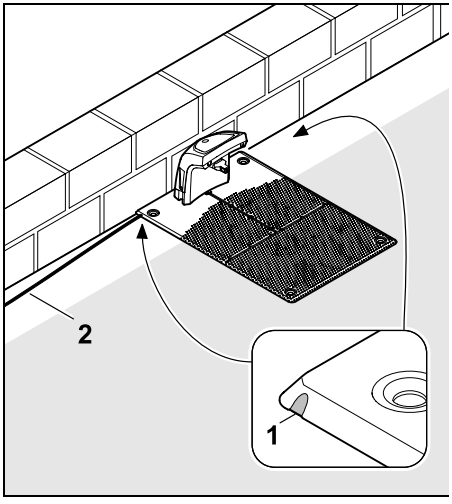


A zavartalan dokkolás, illetve a dokkoló állomás megfelelő elhagyása érdekében a dokkoló állomás (1) az ábra szerint, egy folyosóval (2) telepíthető. A dokkoló állomás körüli, valamint a határoló huzalon kívüli területeknek síknak kell lenniük, és nem korlátozhatják az áthaladást. Egyenlítsük ki a buckákat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

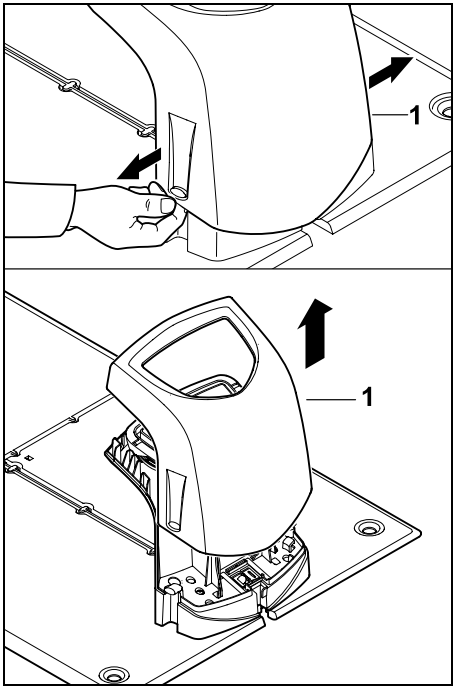
A dokkoló állomás telepítése falra:



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.

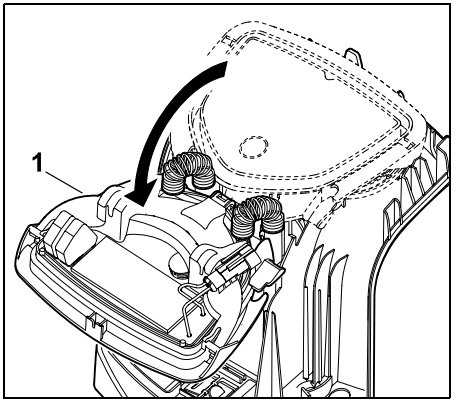
9.2 A dokkoló állomás csatlakozói

A burkolat levétele:

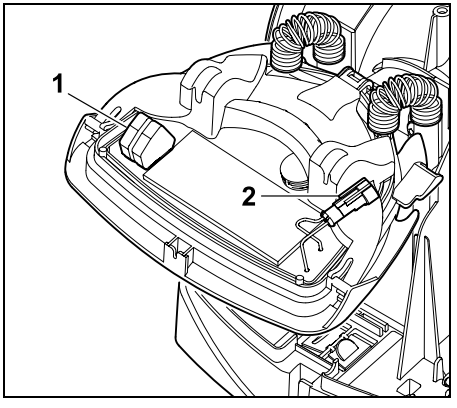


Az ábra szerint óvatosan húzzuk ki a burkolatot (1) a bal és a jobb oldalon, majd emeljük le.

A panel felhajtása:

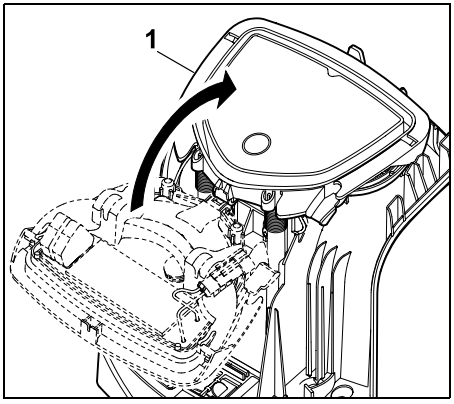


A panelt (1) előrefelé kell felhajtani. A panelt meg kell tartani a felnyitott helyzetében, mivel a zsanérrugók miatt magától visszacsukódik.



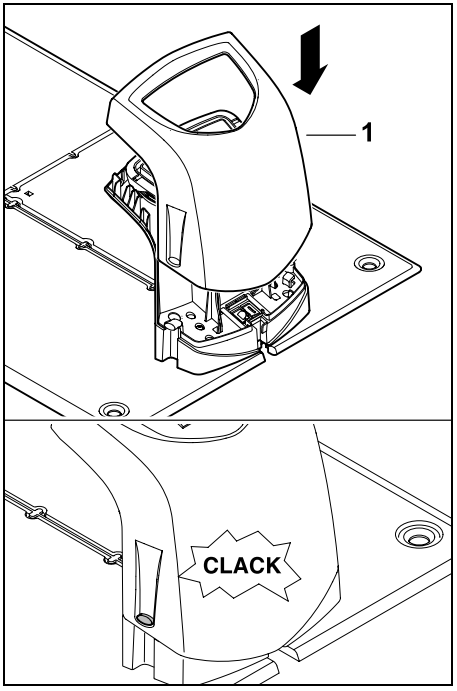
A határoló huzal (1) és a tápkábel (2) csatlakozói zárt panel esetén védettek az időjárás hatásaival szemben.

A panel visszahajtása:



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

A burkolat felhelyezése:

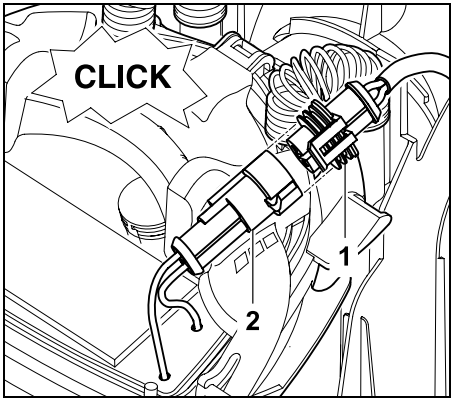


Helyezzük fel a burkolatot (1) a dokkoló állomásra, és pattintsuk a helyére. Ügyeljünk arra, hogy a kábelek ne csípődjenek be.

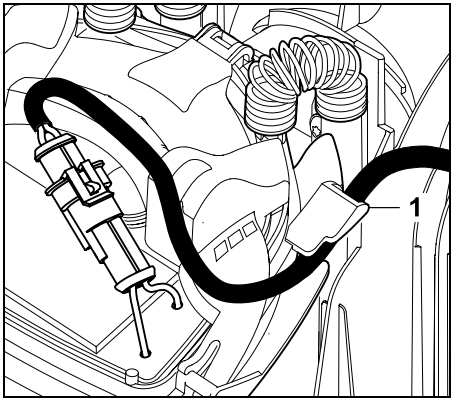
9.3 A hálózati kábel csatlakoztatása a dokkoló állomáshoz

Figyelem!
A csatlakozóknak és a csatlakozóhüvelyeknek tisztáknak kell lenniük.

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

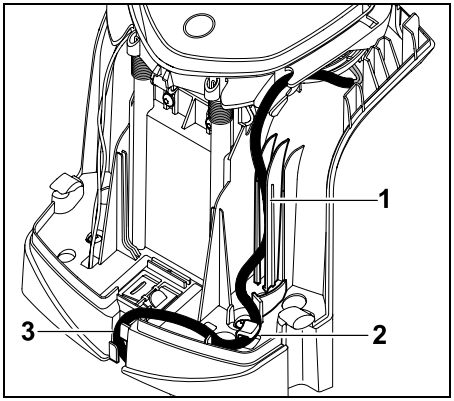


Csatlakoztassuk a hálózati adapter dugaszát (1) a dokkoló állomás csatlakozójához (2).



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

- Hajtsuk vissza a panelt. (⇨ 9.2)

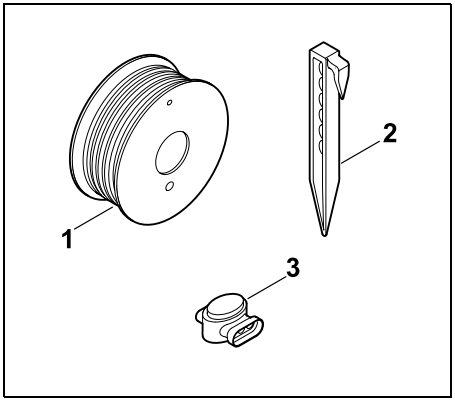


Nyomjuk be a tápkábelt a kábelvezetőbe (1) az ábra szerint, majd vezessük tovább a kábel-tehermentesítőn (2) és a kábelcsatornán (3) keresztül a hálózati adapterhez.

- Csukjuk 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 mellékelt 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.

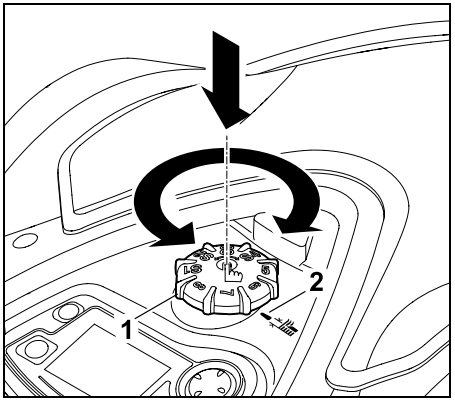
9.5 A vágási magasság beállítása

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

Az **S1**, **S2, S3** és **S4** vágási magasságok speciális beállítások igen sík füves területekhez (ahol a talaj egyenetlensége kisebb, mint ±1 cm).

Legkisebb vágási magasság:
S1 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.

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

9.6 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.

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

Az alaphelyzetbe állítást (a gyári beállítások visszaállítását) követően a telepítési varázsló ismét elindul. (⇨ 11.16)

Előkészítő műveletek:

- Az első telepítés előtt nyírjuk le a gyepet hagyományos fűnyíró géppel (az optimális fűmagasság legfeljebb 6 cm).
- Kemény és száraz talaj esetén enyhén locsoljuk fel a nyírási területet, így könnyebb lesz beütni a rögzítőcövekeket.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Valamelyik STIHL szakkereskedésben aktiváltatni kell a robotfűnyírót, és hozzá kell rendelni a géphez a tulajdonos e-mail-címét. (⇨ 10.)

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.

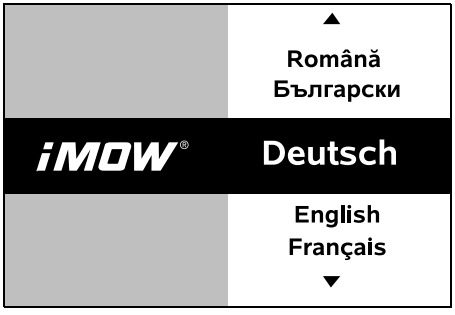
Az **OK gombbal** nyithatók meg az almenük, illetve erősíthetők meg a kiválasztások.

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.)

9.7 A nyelv, a dátum és a pontos idő beállítása

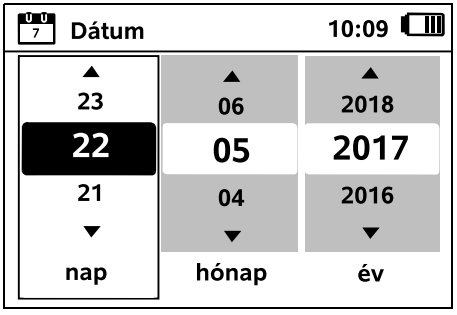
- A vezérlőkonzol bármelyik gombjának megnyomásával bekapcsolható a gép, és elindítható a telepítési varázsló.



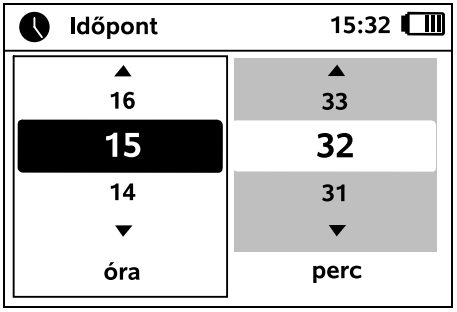
Válasszuk ki a kijelzések kívánt nyelvét, majd erősítsük meg az OK gombbal.

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

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



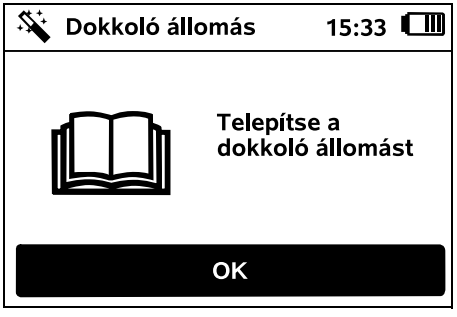
Állítsuk be az aktuális dátumot az irányítógombok segítségével, majd erősítsük meg az OK gombbal.



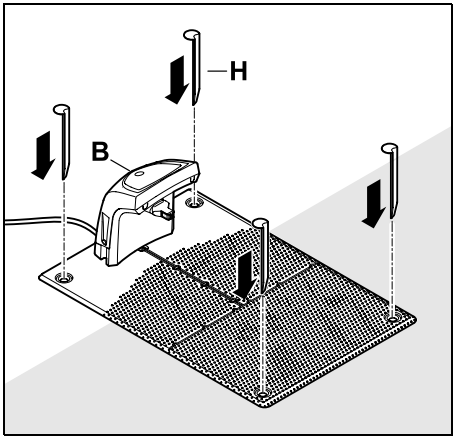
Állítsuk be a pontos időt az irányítógombok segítségével, és erősítsük meg az OK gombbal.

9.8 A dokkoló állomás telepítése

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. (⇨ 9.3)
- Ha a dokkoló állomást falra telepítik, úgy a tápkábelt az alaplemez 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.

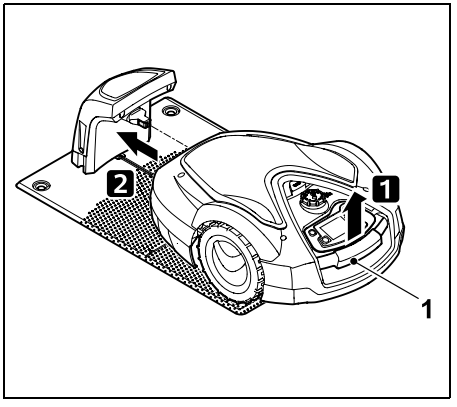
A hálózati adapter rendeltetésszerű működése csak **0 °C** és **40 °C** közötti **környezeti hőmérsékleteken** biztosított.

- A tápkábeleket minden esetben a nyírási területen kívül kell elhelyezni a talajhoz rögzítve vagy kábelcsatornában, különös figyelmet fordítva arra, hogy a fűnyíró kés ne érhessen 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.

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). (⇨ 11.14)



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.

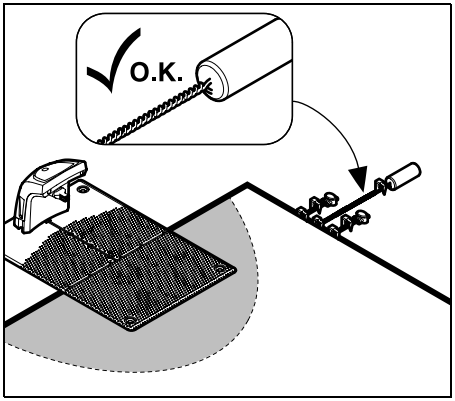
Ha az akkumulátor lemerült, a dokkolást követően a kijelző jobb felső sarkában az akkumulátor szimbóluma helyett egy hálózati csatlakozódugó szimbóluma jelenik meg, és a határoló huzal lefektetése közben az akkumulátor töltődik. (⇨ 15.8)

9.9 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 **huzaltartalékokat**, az **összekötő szakaszokat**, a **mellékterületeket** és a **folyosókat**.

Kisebb nyírási területeknél, 80 m-nél rövidebb huzalhossznál a határoló huzal lefektetésekor telepíteni kell az **AKM 100** tartozékot. Túl rövid huzalhossz esetén a dokkoló állomás LED-je SOS-jellel villog, és nem ad huzaljelet.



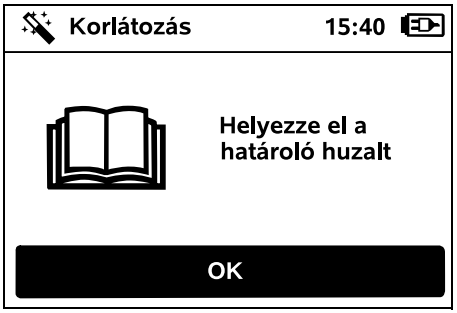
Csak eredeti rögzítőcövekeket és határoló huzalt használjunk. Szerelőkészletek a szükséges szerelési anyagokkal együtt a STIHL szakkereskedésekben szerezhetők be tartozékként. (⇨ 18.)

Rajzoljuk be a huzallefektetést 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, (⇨ 12.1)
– a **dokkoló állomás** helye, (⇨ 9.1)
– a **határoló huzal** helye (a határoló huzal rövid idő alatt belesüllyed a talajba, és nem látható – különösen az akadályok körül lévő huzalelhelyezést kell feljegyezni),
– a **huzalösszekötők** helye (az alkalmazott huzalösszekötők rövid idő elteltével nem lesznek láthatók, így az esetleges cseréhez fel kell jegyezni a helyüket). (⇨ 12.16)

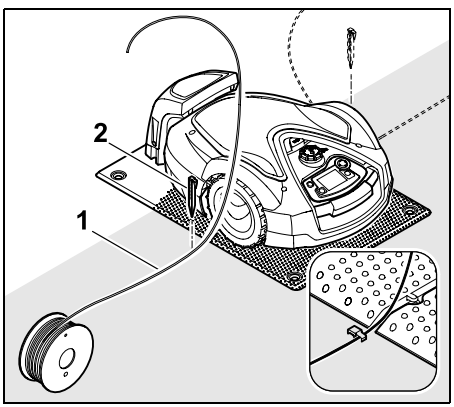
A határoló huzalt folytonos hurokként, az egész nyírási terület köré le kell fektetni. Maximális hossz: **500 m**

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

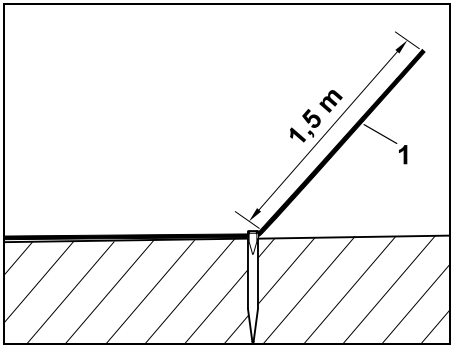


A határoló huzalt a dokkoló állomástól kiindulva kell lefektetni. Ennek során különbséget kell tenni a **belső dokkoló állomás** és a **külső dokkoló állomás** között.

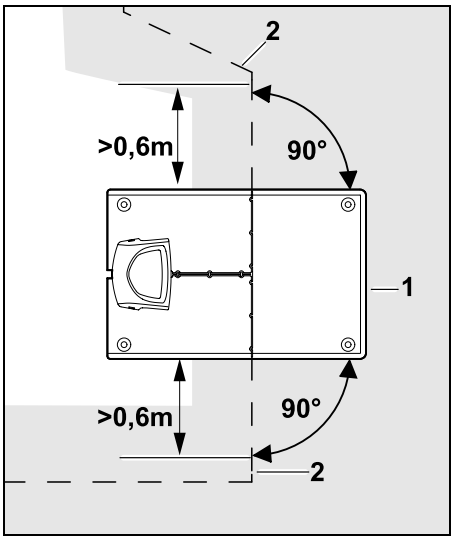
Indulás belső dokkoló állomás esetén:



Az alaplemez **bal** vagy **jobb** oldalán, közvetlenül a huzalkivezetésnél rögzítsük a talajhoz a határoló huzalt (1) egy rögzítőcövekkel (2).



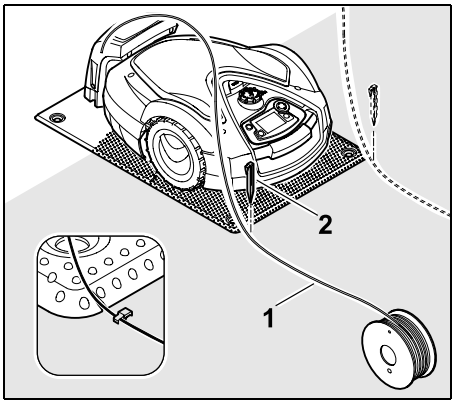
Hagyjunk kb. **1,5 m** hosszúságú szabad huzalvéget (1).



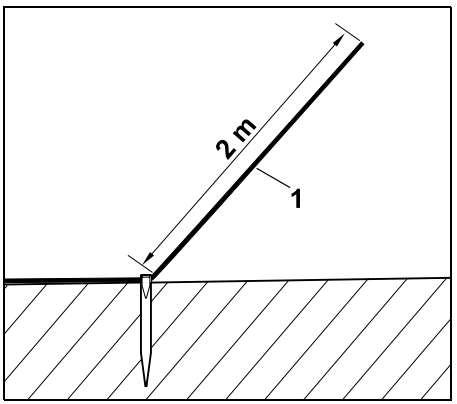
A dokkoló állomás (1) előtt és után **0,6 m** hosszan egyenesen, az alaplemezhez képest derékszögben fektessük le a határoló huzalt (2). Ezután kövessük a határoló huzallal a nyírási terület szélét.

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. (⇨ 11.13)

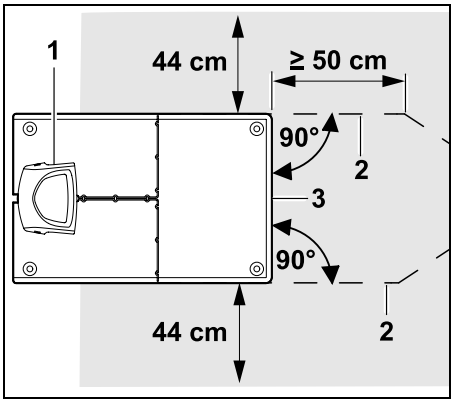
Indulás külső dokkoló állomás esetén:



Az alaplemez mögött **bal** vagy **jobb** oldalon, közvetlenül a huzalkivezetésnél rögzítsük a talajhoz a határoló huzalt (1) egy rögzítőcövekkel (2).



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

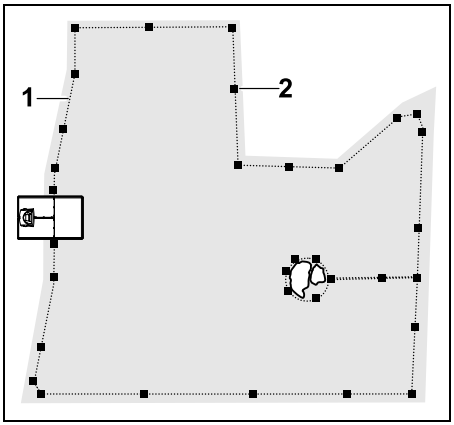


A dokkoló állomás (1) előtt és után 50 cm hosszan, az alaplemezhez képest derékszögben fektessük le a határoló huzalt (2). Ezt követően kialakítható egy folyosó (⇨ 12.11), vagy a határoló huzallal követhető a nyírási terület széle.

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

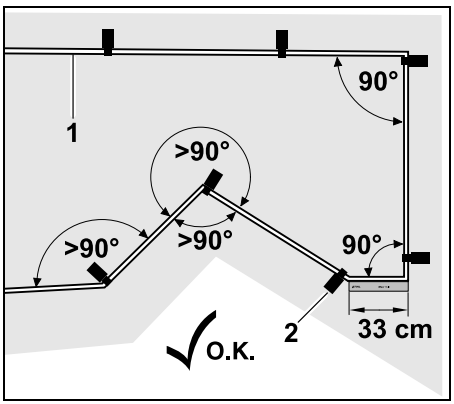
A külső dokkoló állomás telepítésével kapcsolatban a telepítési példákat tartalmazó fejezetben olvasható további információ. (⇨ 27.)

A huzal lefektetése a nyírási területen:



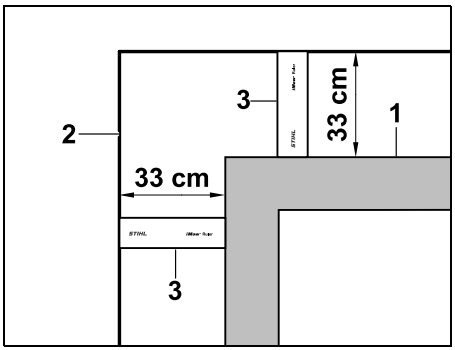
Fektessük le a határoló huzalt (1) a nyírási terület, illetve az esetleges akadályok (⇨ 12.9) körül, és rögzítőcövekekkel (2) rögzítsük a talajhoz. Ellenőrizzük a távolságokat az iMOW® Ruler vonalzó segítségével. (⇨ 12.5)

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



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

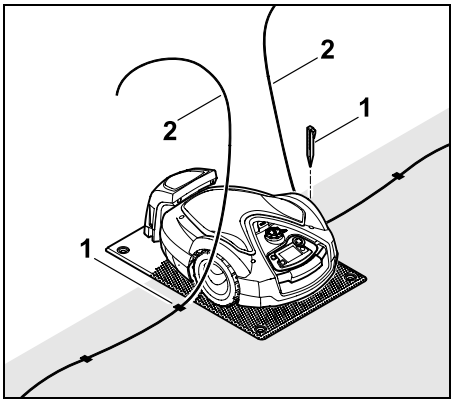
Minden egyes 90°-os sarok után legalább az iMOW® Ruler vonalzó hosszának megfelelő szakaszon keresztül egyenesen kell haladnia a határoló huzalnak a következő sarok előtt.



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

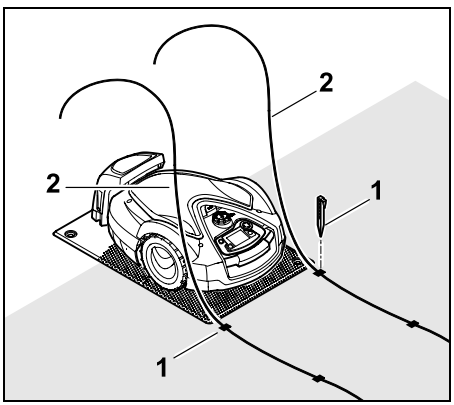
- Szükség esetén hosszabbítsuk meg a határoló huzalt a mellékelt huzalösszekötőkkel. (⇨ 12.16)
- Több összefüggő nyírási terület esetén alakítsunk ki mellékterületeket (⇨ 12.10), illetve kössük össze folyosókkal a nyírási területeket. (⇨ 12.8)

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:



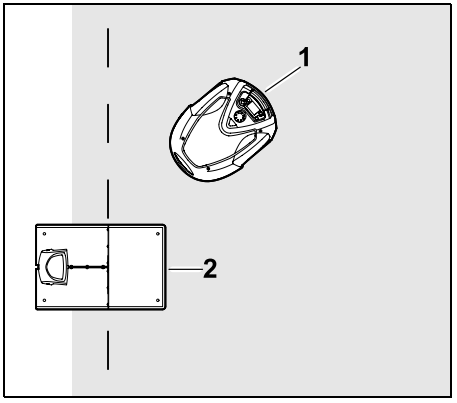
Az utolsó rögzítőcöveket (1) az alaplemez mögött a bal, illetve jobb oldalon, közvetlenül a huzal kilépése mellett üssük be. Vágjuk le a határoló huzalt (2), kb. 2 m hosszúságú szabad huzalvéget hagyjunk.

A huzallefektetés befejezése:

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

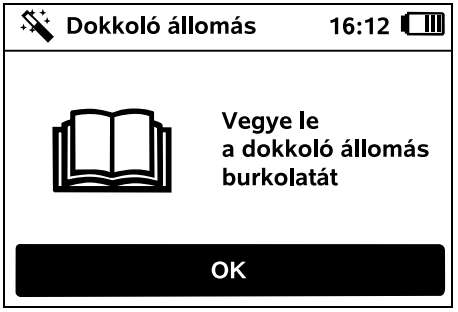
Amennyiben az akkumulátor töltöttsége nem elegendő a telepítési varázsló utolsó lépéseinek végrehajtásához, erre vonatkozó üzenet jelenik meg a kijelzőn. Ebben az esetben hagyjuk a robotfűnyírót a dokkoló állomáson, és töltsük tovább az akkumulátort.
Az OK gomb segítségével csak akkor lehet a telepítési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

9.10 A határoló huzal csatlakoztatása



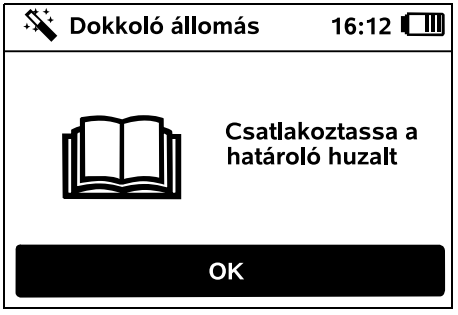
Az ábra szerint helyezzük a robotfűnyírót (1) a dokkoló állomás (2) mögött a nyírási területre, majd nyomjuk meg az OK gombot.

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

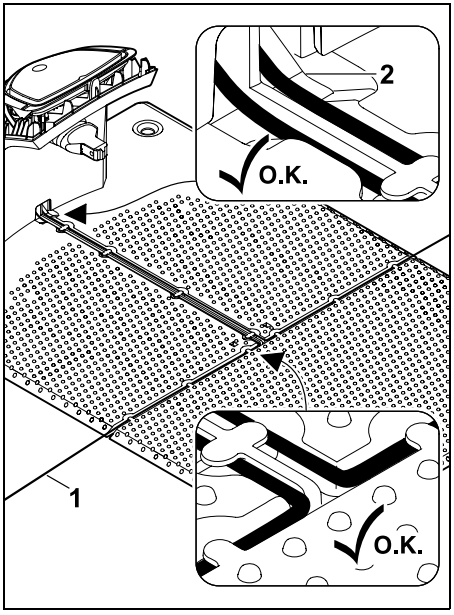


Vegyük le a burkolatot. (⇨ 9.2)

Ezt követően nyomjuk meg a vezérlőkonzolon lévő OK gombot.

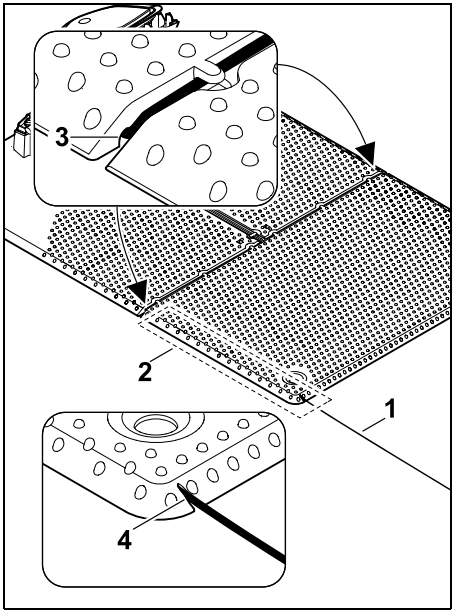


A határoló huzal belső dokkoló állomás esetén:

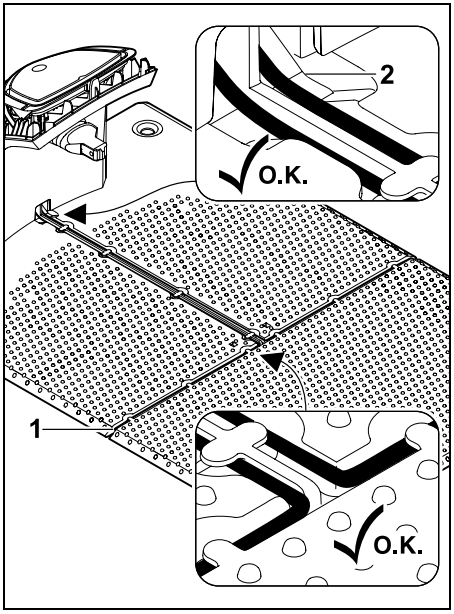


Illesszük a határoló huzalt (1) az alaplemezen lévő kábelvezetőkbe, és bújtassuk át a huzalt a talapzaton (2).

A határoló huzal külső dokkoló állomás esetén:



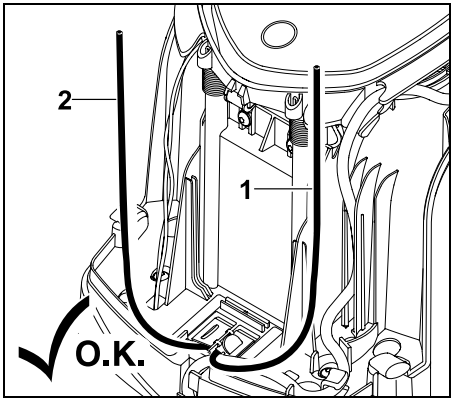
Fektessük le a határoló huzalt (1) az alaplemez alatti területen (2). Ehhez bújtassuk a huzalt a huzalkivezetésekbe (3, 4) – szükség esetén lazítsuk meg a rögzítőket.



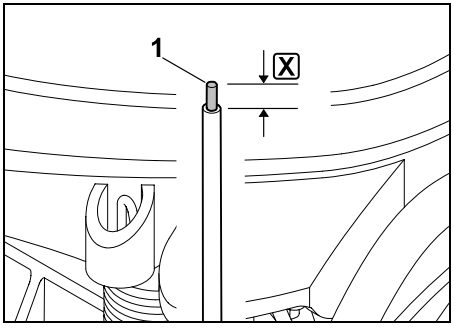
Illesszük a határoló huzalt (1) az alaplemezen lévő kábelvezetőkbe, és bújtassuk át a huzalt a talapzaton (2).

A határoló huzal csatlakoztatása:

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

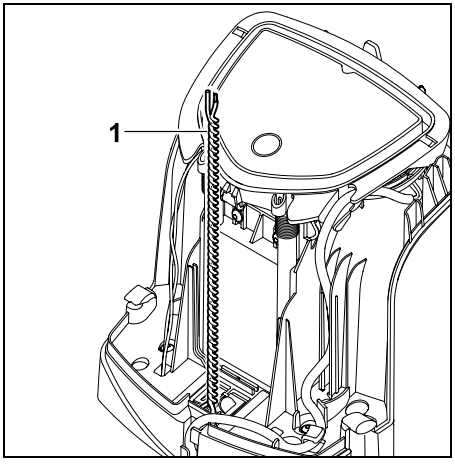


Vágjuk le ugyanakkorra hosszúságúra a bal oldali huzalvéget (1) és a jobb oldali huzalvéget (2). A huzalkivezetés és a huzal vége közötti hosszúság: **40 cm**



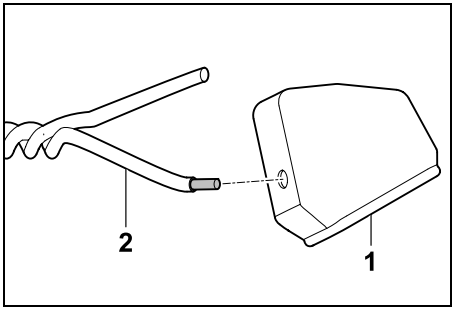
Megfelelő szerszámmal csupaszoljuk le a bal oldali huzalvéget (1) a megadott hosszúságon (X), és sodorjuk össze a huzalereket.

X = 10-12 mm

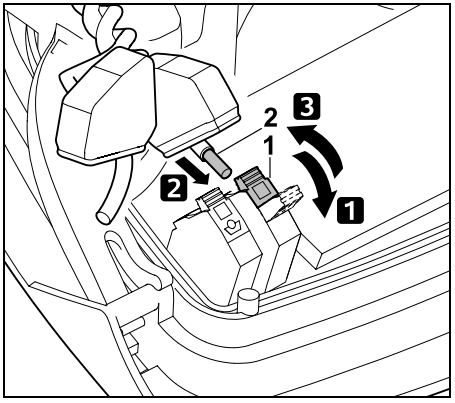


Sodorjuk össze a huzalvégeket (1) az ábra szerint.

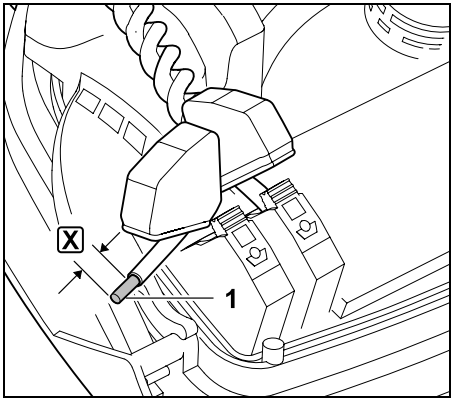
- Hajtsuk fel és tartsuk ebben a helyzetben a panelt. (⇨ 9.2)



Bújtassunk fel burkolatot (1) az egyes huzalvégekre (2).

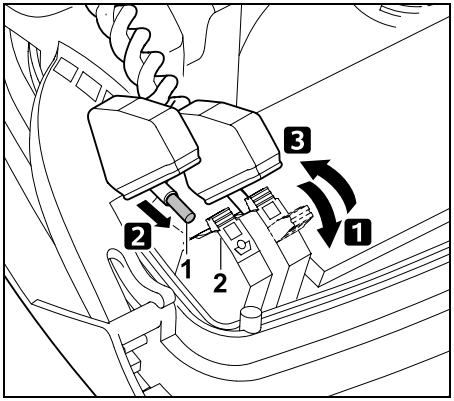


1 Hajtsuk fel a bal oldali szorítókart (1).
2 Csúsztassuk a lecsupaszított huzalvéget (2) ütközésig a szorítóba.
3 Hajtsuk vissza a szorítókart (1).

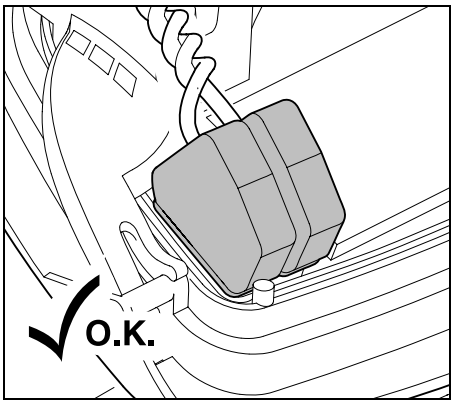


Megfelelő szerszámmal csupaszoljuk le a jobb oldali huzalvéget (1) a megadott hosszúságon (X), és sodorjuk össze a huzalereket.

X = 10-12 mm



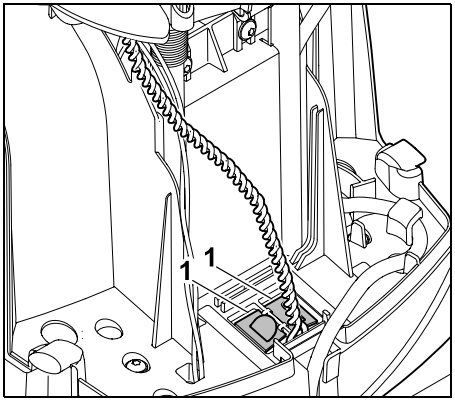
1 Hajtsuk fel a jobb oldali szorítókart (1).
2 Csúsztassuk a lecsupaszított huzalvéget (2) ütközésig a szorítóba.
3 Hajtsuk vissza a szorítókart (1).



Csúsztassuk rá a burkolatokat a szorítókra.

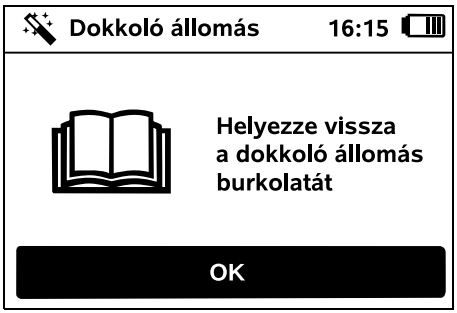
Ellenőrizzük a huzalvégek megfelelő rögzítettségét a szorítóban: mindkét huzalvégnek szilárdan rögzítve kell lennie.

- Hajtsuk vissza a panelt. (⇨ 9.2)



Zárjuk le a kábelcsatorna (1) burkolatait.

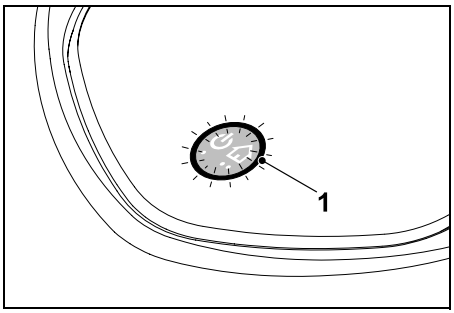
- A műveletek befejezését követően nyomjuk meg a vezérlőkonzolon lévő OK gombot. OK



Szereljük fel a burkolatot. (⇨ 9.2)

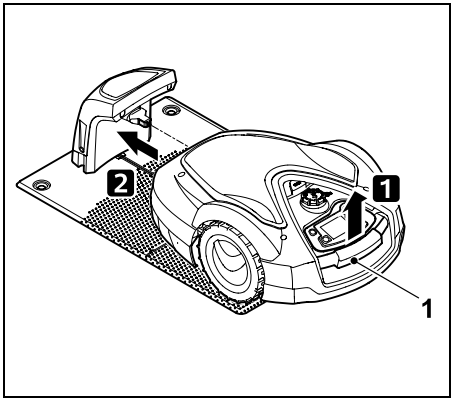
Ezt követően nyomjuk meg a vezérlőkonzolon lévő OK gombot. OK

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



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

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

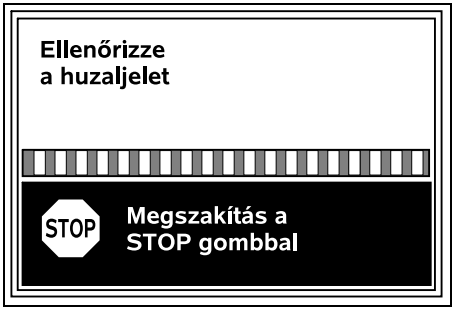


Emeljük meg kicsit a robotfűnyírót a hordfogantyúnál (1), és tehermentesítsük a hajtott kerekeket. Támasszuk a gépet az első kerekeire, és csúsztassuk a dokkoló állomásba.

Ezt követően nyomjuk meg a vezérlőkonzolon lévő OK gombot. OK

9.11 A robotfűnyíró és a dokkoló állomás párosítása

A robotfűnyíró csak azt követően helyezhető üzembe, hogy megfelelően veszi a dokkoló állomás által küldött huzaljelet. (⇨ 11.15)



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.

Zavartalan 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. OK

RMI 632 C, RMI 632 PC:
A sikeres párosítást követően az „Alapértelmezett” energiamód válik aktívvá. (⇨ 11.10)

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 hosszúak, 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 robotfűnyírót (⇨ 15.7),

– csatlakoztassuk megfelelően a határoló huzal végeit (⇨ 9.10),

– 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 (⇨ 9.10),

– kisebb nyírási területeknél, 80 m-nél rövidebb huzalhossznál a határoló huzal lefektetésekor telepíteni kell az AKM 100 tartozékot (⇨ 9.9),

– ellenőrizzük a dokkoló állomás LED-kijelzőjét (⇨ 13.1),

– szüntessük meg a huzalszakadást,

– kapcsoljuk ki a mobiltelefonokat, illetve a közelben lévő dokkoló állomásokat,

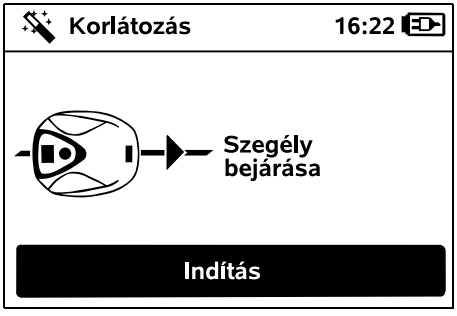
– módosítsuk a dokkoló állomás helyét, illetve távolítsuk el a dokkoló állomás alatt lévő zavarforrásokat,

– 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.

9.12 A telepítés ellenőrzése

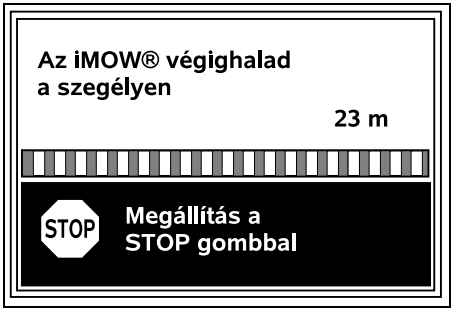


Az OK gomb megnyomásával indítsuk el a szegélybejárást – a fűnyíró kés ekkor nem kapcsol be.

Az első telepítést követő működtetés 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-jelre” szöveg olvasható. Néhány perc elteltével a robotfűnyíró GPS-jel hiányában is elindítja a szegélybejárást.



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.

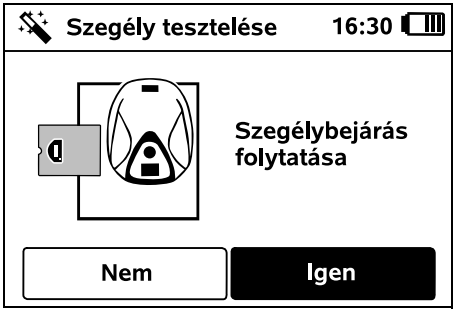
A kijelzőn a megtett távolság látható – ez a méterben megadott érték a nyírási terület szélén lévő **indulási pontok** beállításához lesz szükséges. (⇨ 11.14)

- 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. (⇨ 11.13)

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

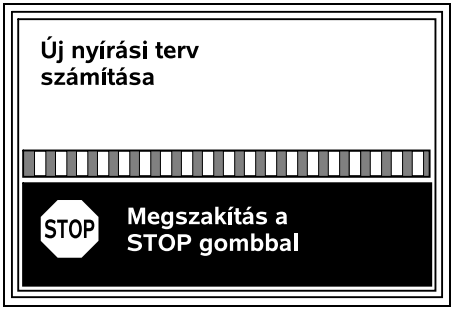
A szegélybejárás automatikus befejeződése:

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

9.13 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.

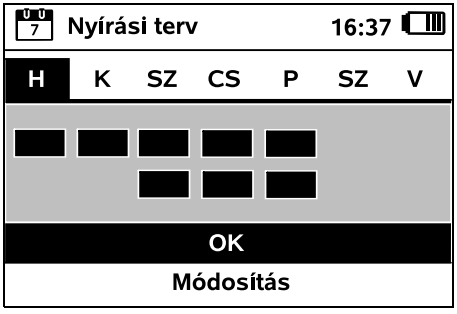
Kis nyírási területek esetén nem történik nyírás a hét minden egyes napján. Ebben az esetben nem jelennek meg aktív idők, valamint az „Összes aktív idő törlése” menüpont. Az aktív idők nélküli napok ugyancsak az OK gombbal nyugtázhatók.

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 időkben 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.

9.14 Az első telepítés befejezése

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

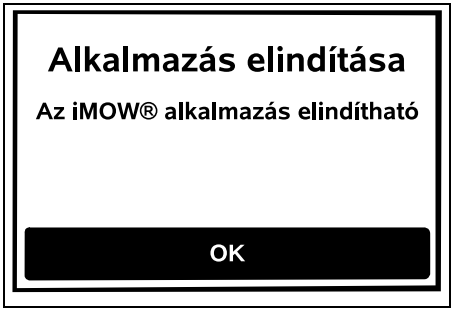
Fejezzük be az első telepítést az OK gomb megnyomásával.

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. (⇨ 11.15)

RMI 632 C, RMI 632 PC:
kapcsoljuk be a GPS-es védelmet is. (⇨ 11.15)

RMI 632 C, RMI 632 PC:

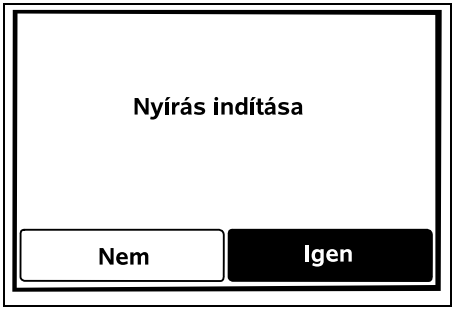


A robotfűnyíró összes funkciójának használatához telepíteni kell az **iMOW® alkalmazást** egy internetkapcsolattal rendelkező okostelefonra vagy táblagépre, valamint telepíteni kell és el kell indítani a GPS-vevőt. (⇨ 10.)

Zárjuk be a párbeszédablakot az OK gombbal. OK

9.15 Első nyírás az első telepítés után

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



Ha az első telepítés befejezése aktív időn kívül történik, az OK gomb megnyomásával elindítható egy nyírási ciklus. Amennyiben nem kívánunk füvet nyíratni 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 találhatók.

„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 aktiváltatni 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.

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

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,

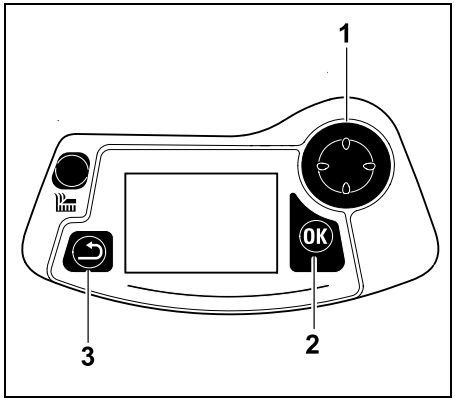
⚠ A nyírási terv módosítása, a nyírási ciklusok elindítása, az automatika be- és kikapcsolása, a robotfűnyíró dokkoló állomáshoz küldése, valamint a dátum és a pontos idő megváltoztatása olyan működést okozhat, amelyre mások nem feltétlenül számítanak. Emiatt minden esetben előzetesen értesíteni kell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

– a gépinformációk és a robotfűnyíró helyének lekérdezése.

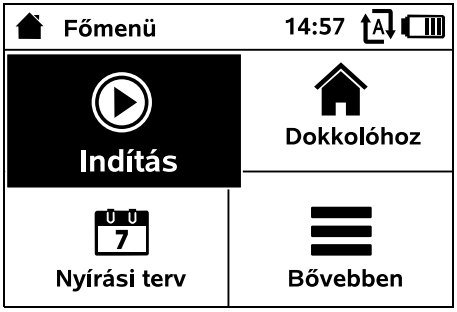
11. Menü

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 menüszint listaként jelenik meg. Az almenük a lefelé, illetve felfelé mutató irányítógombokkal választhatók ki. Az aktív menüelemek háttere fekete.

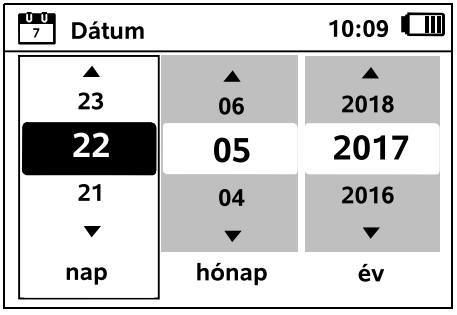
A kijelző jobb szélén megjelenő görgetősáv azt mutatja, hogy a lefelé, illetve felfelé mutató irányítógombokkal további menüpontok jeleníthetők meg.

Az almenük az OK gomb megnyomásával nyithatók meg.

A „Beállítások” és az „Információ” almenük fülek formájában jelennek meg.
A fülek a bal, illetve a jobb oldali irányítógombok megnyomásával választhatók ki, az almenük kiválasztása pedig a lefelé, illetve felfelé mutató irányítógombokkal történik.
Az aktív fülek, illetve menüpontok háttere fekete.

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:



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

Párbeszédablakok:

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.

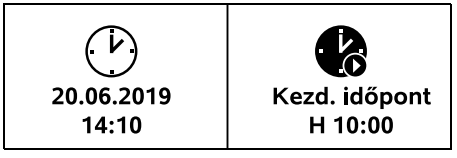
11.2 Állapotkijelzés

Az állapotkijelzés a következő esetekben jelenik meg:

– amikor valamelyik gomb megnyomását követően a robotfűnyíró kilép a készenléti üzemmódból,

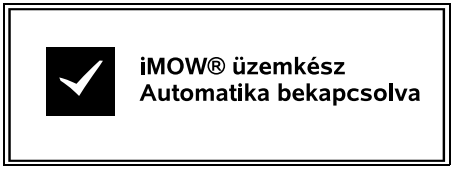
– a főmenüben a „Vissza” gomb megnyomásakor,

– működés közben.



A kijelző felső részén két konfigurálható mező található, amelyeken különböző információk jeleníthetők meg a robotfűnyíróra, illetve a nyírási ciklusokra vonatkozóan. (⇨ 11.10)

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

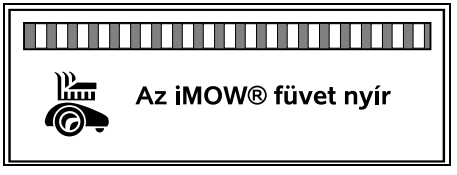


A kijelző alsó részén az „iMOW® üzemkész” szöveg olvasható az ábrán látható szimbólummal, valamint az automatika állapotával együtt. (⇨ 11.7)

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

A kijelző alsó részén a robotfűnyíró neve (⇨ 10.) és az „iMOW® üzemkész” szöveg jelenik meg az ábrán látható szimbólummal, az automatika állapotával (⇨ 11.7), valamint a GPS-es védelemre (⇨ 11.15) vonatkozó információval együtt.

Állapotinformáció folyamatban lévő tevékenység esetén – összes modell:



Folyamatban lévő **nyírási ciklus** esetén a kijelzőn „Az iMOW® füvet nyír” szöveg, és egy ennek

megfelelő szimbólum látható. A megjelenő szöveg és a szimbólum mindig az aktuális tevékenységhez igazodik.

Figyelem!
iMOW® indítása

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

Emellett a kijelző megvilágításának villogása és hangjelzés is 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.

Menet a 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.

Indulási pont megközelítése:
Ha a robotfűnyíró egy nyírási menet indításakor megközelíti valamelyik indulási pontot, az „Áthaladás az indulási ponton” szöveg jelenik meg.

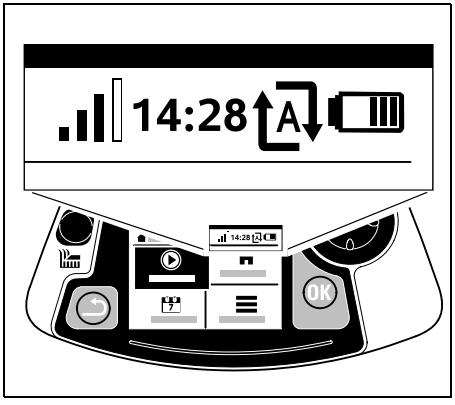
Üzenetkijelzések – összes modell:

kívül
Az iMOW® nyírási
területre helyezése
1/1 14.05.2017 12:33 M1135

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 üzemkész, 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. Tölt. 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. Automatika állapota:
Bekapcsolt automatika esetén a kijelzőn az **automatika szimbóluma** látható.

3. Időpont:
A pontos idő 24 órás formátumban jelenik meg.

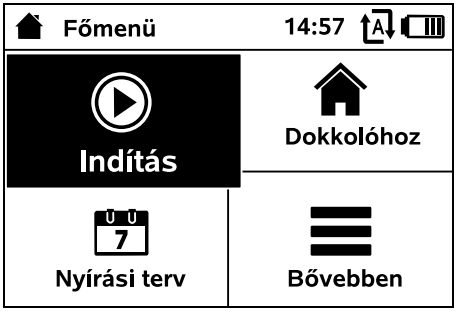
4. Mobiltelefonos jel:
A mobilhálózati adatkapcsolat **jelerősségét** 4 sáv szemlélteti. Minél több sáv látható, annál jobb a vétel.

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

HU LV LT RU ET

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 második menüszinten a „Vissza” gomb megnyomásakor.

1. Indítás (⇨ 11.5)
Nyírási idő
Indulási pont
Nyírás itt:

2. Visszatérés (⇨ 11.6)

3. Nyírási terv (⇨ 11.7)
Automatika
Nyírási idő
Aktív idők
Új nyírási terv

4. Bővebben (⇨ 11.8)
iMOW® zárolása
Szegélynyírás
Beállítások
Információ

11.5 Indítás

1. Nyírási idő:
Itt adható meg a nyírási idő.

2. Indulási pont:
Annak az indulási pontnak a kiválasztására szolgál, ahonnan a robotfűnyíró a nyírási meneteket indítja. Ez a lehetőség csak akkor választható ki, ha definiáltak indulási pontokat, és a robotfűnyíró a dokkoló állomáson található.

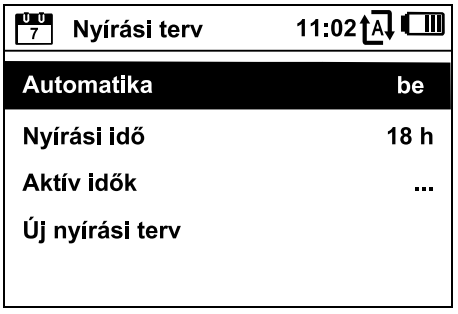
3. Nyírás itt:
A nyírni kívánt területet lehet kiválasztani. Ez a lehetőség csak mellékterület kialakítását követően választható ki.

11.6 Visszatérés

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.)

11.7 Nyírási terv



Automatika

Be - Az automatika bekapcsolt állapotban van. A robotfűnyíró a következő aktív időben nyírni fogja a gyepet.

Ki - Az összes aktív idő letiltott állapotban van.

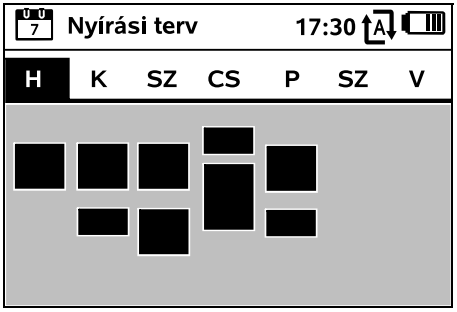
Szünet a mai napon - A robotfűnyíró a következő napig nem nyír automatikusan. Ez a lehetőség csak akkor választható ki, ha az adott napon vannak még aktív idők.

Nyírási idő

A heti nyírási idő beállítására szolgál. Ez a beállítás csak a „Dinamikus” nyírásiterv-típus esetén használható. Az előre beállított értéket a nyírási terület méretéhez igazítja a gép. (⇨ 14.4)
Kövessük „A programozás beállítása” című fejezet utasításait. (⇨ 15.3)

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

Aktív idők



A **mentett nyírási terv** a „Nyírási terv” menü „Aktív idők” almenüjében 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 időket jelölik (pl. kikapcsolt aktív idő esetén).

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

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

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 idők megváltoztatása:

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 az aktív idő.

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 egészítsük ki az aktív időket, illetve csökkentsük le a nyírási időt. Erre vonatkozóan kijelzőüzenet jelenik meg.

Új nyírási terv

Az **Új nyírási terv** parancs törli az összes mentett aktív időt. Elindul a telepítési varázsló „A robotfűnyíró programozása” lépése. (⇨ 9.13)

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

11.8 Bővebben

1. iMOW® zárolása:
Kapcsoljuk be a gépzárolást.
A zárolás feloldásához nyomjuk meg a megjelenített billentyűkombinációt.
(⇨ 5.2)

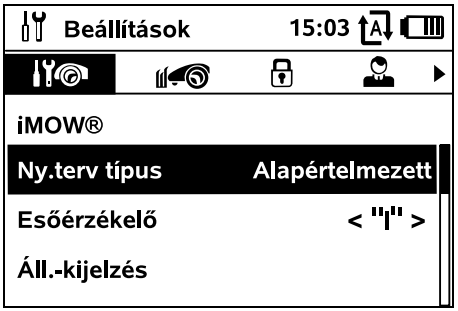
2. Szegélynyírás:
A parancs kiadását követően a robotfűnyíró lenyírja a nyírási terület szélét. Egy kör után a robotfűnyíró visszatér a dokkoló állomáshoz, és tölteni kezdi az akkumulátort.

3. Kézi nyírás:
Az OK gomb és a nyírási gomb megnyomásakor elindul a kés, és a gyep kézzel nyírható. A gép az irányítógombokkal irányítható. (⇨ 15.6)

4. Beállítások(⇨ 11.9)

5. Információ(⇨ 11.17)

11.9 Beállítások



1. iMOW®:
A gép beállításai (⇨ 11.10).

2. Telepítés:
A telepítés beállítása és tesztelése (⇨ 11.13).

3. Biztonság:
Biztonsági beállítások (⇨ 11.15).

4. Szervizelés:
Karbantartás és szerviz (⇨ 11.16).

5. Szervizterület:
Ezt a menüt **szervizkód** védi. A szakszervizek ezzel a menüvel tudják végrehajtani a különböző karbantartási és szervizműveleteket.

11.10 iMOW® – Gépbeállítások

1. Ny.terv típus:

Alapértelmezett: A robotfűnyíró a teljes aktív időben nyírja a gyepet. A nyírási ciklusok csak a töltések idejére szakadnak meg. A nyírásiterv-típus alapértéke az „Alapértelmezett”.

Dinamikus: A nyírási és töltési idők aktív időkön belüli számát, illetve időtartamukat teljesen automatikusan határozza meg a gép.

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

- Az esőérzékelő beállítása (⇨ 11.11)

3. Állapotkijelzés:
Az állapotkijelzésként megjelenítendő információ kiválasztása. (⇨ 11.2)

- Az állapotkijelzés beállítása (⇨ 11.12)

4. Pontos idő:
Az aktuális 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.)

5. 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.)

6. Dátumformátum:
A kívánt dátumformátum beállítása.

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

8. Kontraszt:
Szükség esetén beállítható a kijelző kontrasztja.

9. Energiamód
(RMI 632 C, RMI 632 PC):
Az **alapbeállításnál** 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.

11.11 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 tolva 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 tolva a robotfűnyíró csak akkor nyír, ha az esőérzékelő teljesen száraz.

11.12 Az állapotkijelzés beállítása

Az állapotkijelzés konfigurálásához válasszuk ki az irányítógombokkal a bal, illetve jobb oldali kijelzést, majd erősítsük meg 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. Ez a kijelzés csak a „Dinamikus” nyírásiterv-típusnál választható.

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.

Hálózat
(RMI 632 C, RMI 632 PC):
A mobiltelefonos kapcsolat jelerőssége hálózati azonosítóval. Egy kis × jel, illetve kérdőjel mutatja, ha a robotfűnyíró nem tudott internetes kapcsolatot létesíteni.
(⇨ 11.3), (⇨ 11.17)

GPS-vétel
(RMI 632 C, RMI 632 PC):
A robotfűnyíró GPS-koordinátái.
(⇨ 11.17)

11.13 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. Indulási pontok:
A robotfűnyíró a dokkoló állomásnál (alapbeállítás) vagy valamelyik indulási pontnál kezdi 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 (⇨ 11.14)

3. Mellékterületek:
A mellékterületek engedélyezése.
Inaktív – alapbeállítás.
Aktív – a mellékterületek nyírásakor kiválasztandó beállítás. A nyírási területet az „Indítás” menüben kell kiválasztani (fő terület/mellékterület). (⇨ 12.10)

4. Szegélynyírás:
A szegélynyírás gyakoriságának megadása.
Soha – a robotfűnyíró nem nyír szegélyt.
Egyszer – alapbeállítás, a szegély nyírása hetente egyszer.
Kétszer/Háromszor/Négyszer/Ötször – a szegély nyírása hetente kétszer/háromszor/négyszer/ötször.

5. Szegély tesztelése:
Indítsuk el a huzalelhelyezés helyességének ellenőrzésére szolgáló szegélybejárást.
Elindul a telepítési varázsló „Telepítés ellenőrzése” lépése. (⇨ 9.12)

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. Újratelepítés:
Ismét elindul a telepítési varázsló, a meglévő nyírási terv pedig törlődik. (⇨ 9.6)

11.14 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 a „Dokkolóhoz” menü segítségével küldjük a robotfűnyírót a dokkoló állomáshoz. (⇨ 11.6)
- **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 járásával megegyező irányban.
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 (**Sugár**) 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 10/10 (10 menet minden 10 nyírási menetből) értékre.

11.15 Biztonság

1. Gépzárolás
2. Fokozat
3. GPS-védelem (RMI 632 C, RMI 632 PC)
4. PIN-kód módosítása
5. Indulásjelzés
6. Figyelmeztető hangjelzések
7. Menühangjelzések
8. Billentyűzár
9. iMOW®+dokk. párosítás

1. Zárolt gép:
Az OK gombbal aktiválható a gépzárolás. A robotfűnyíró ezt követően nem helyezhető üzembe.
A robotfűnyírót minden karbantartási és tisztítási munka, szállítás, valamint felülvizsgálat előtt zárolni kell. (⇨ 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 PIN-lekérdezés 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**:
  Mindig 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.

PIN-lekérdezés:
Amikor a fűnyírót 10 másodpercnél hosszabb ideig megdöntik a fogantyúnál, 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:
A GPS-védelem legyen mindig bekapcsolva.
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 4 számjegyből álló PIN-kód.

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:
Jegyezze fel az új PIN-kódot.

Amennyiben ötször hibás PIN-kódot adnak meg, egy négyszámjegyű **mesterkód** megadására lesz szükség, továbbá az automatika kikapcsol.
A mesterkód beállításához a STIHL szakkereskedő rendelkezésére kell bocsátani a kilencszámjegyű sorozatszámot és a négyszámjegyű dátumot, amely a kiválasztási ablakban jelenik meg.

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

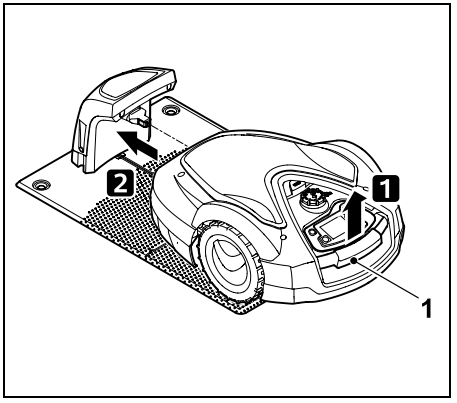
6. Figy.hangjel.:
A robotfűnyíró akadálynak ütközésekor megszólaló hangjelzés be-, illetve kikapcsolása.

7. Menühangjelzések:
A menük megnyitásakor, illetve a kiválasztások OK gombbal történő megerősítésekor hallható kattanó hangjelzés be-, illetve kikapcsolása.

8. 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.

9. iMOW®+dokk. párosítás:
A robotfűnyíró az első üzembe helyezést követően csak a saját dokkoló állomással működtethető.
A dokkoló állomás vagy a dokkoló állomás elektronikus alkatrészeinek cseréjét követően, illetve a robotfűnyíró másik nyírási területen, másik dokkoló állomással történő üzembe helyezésekor párosítani kell a robotfűnyírót és a dokkoló állomást.

- Telepítsük a dokkoló állomást, és csatlakoztassuk a határoló huzalt. (⇨ 9.8), (⇨ 9.10)



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. (⇨ 9.11)

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

11.16 Szerviz

1. Késcsere:
Az OK gomb megnyomásával erősíthető meg az új fűnyíró kés felszerelése. A számláló alaphelyzetbe kerül.

2. Huzalkeresés:
Ha gyorsan villog a dokkoló állomáson lévő piros LED, akkor megszakadt a határoló huzal. (⇨ 13.1)

- Huzalszakadás keresése (⇨ 16.7)

3. Téli leállás:
Az OK gomb megnyomását követően beállítható a robotfűnyíró téli leállítása. A beállítások megőrződnek, a pontos idő és a dátum azonban alaphelyzetbe kerül.

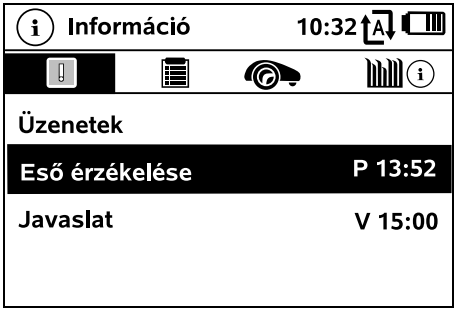
- A téli leállítás előtt töltsük fel teljesen az akkumulátort.
- A gép az újbóli üzembe helyezéskor bármelyik gomb megnyomásával készenléti állapotba kerül.

4. Beáll. alaph. áll.:
Az OK gomb megnyomásakor visszaállnak a robotfűnyíró gyári beállításai, és újból elindul a telepítési varázsló. (⇨ 9.6)

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

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

11.17 Információ



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

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

- Tölt. állapot:
  Az akkumulátor százalékos töltöttsége
- Hátr. idő:
  Az adott héten hátralévő nyírási időtartam órákban és percekben. Ez a kijelzés csak a „Dinamikus” nyírásiterv-típusnál választható.
- Dátum és pontos idő
- Kezd. időpont:
  A terv szerint következő nyírási ciklus kezdete.
- Nyír. menetek:
  A befejezett nyírási ciklusok száma.
- Nyír.időtart.:
  A befejezett nyírási ciklusok időtartama órában.
- Megtett út:
  A teljes megtett út méterben.
- Ser.-No.:
  A robotfűnyíró sorozatszáma, amely a vezérlőkonzol alatti rekeszben lévő adattáblán is megtalálható.
- Szervizelés:
  A STIHL szakszerviz által végrehajtott utolsó szerviz dátuma.
- Akkumulátor:
  Az akkumulátor sorozatszáma.
- Szoftver:
  A gépre telepített szoftver.

4. Gyep állapota:
A füves területre vonatkozó információk.

- Nyír. terület (négyzetméter):
  Ez az érték az első telepítésnél, illetve az újratelepítés során adható meg. (⇨ 9.6)
- 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. (⇨ 11.14)
- Terjedelem:
  A nyírási terület kerülete méterben.
- Szegélynyírás:
  A szegélynyírás hetenkénti gyakorisága. (⇨ 11.13)

5. A rádiómodul állapota (RMI 632 C, RMI 632 PC):
A rádiómodulra vonatkozó információk.

- Műholdak:
  Az elérhető műholdak száma.

– Pozíció:
A robotfűnyíró aktuális helyzete, ez csak megfelelő műholdas kapcsolat esetén kérhető le.

– Jelerősség:
A mobilhálózati adatkapcsolat jelerőssége. Minél több pluszjel jelenik meg, annál jobb a kapcsolat (maximum: „++++”)

– Hálózat:
Hálózati azonosító, amely az országkódból (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.

– Ser.-No.:
A rádiómodul sorozatszáma.

– Modem sorszám:
A rádiómodul sorozatszáma.

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 hajtsuk végre. (⇨ 9.6)

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

A határolóhuzal végleges rögzítése előtt ellenőrizzük a telepítést. (⇨ 9.12) 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 nyírási 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 nyírási 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

Tekintsük át 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 nyírási területen lévő **akadályokat**, vagy alakítsunk ki körülöttük elzárt területet. (⇨ 12.9)

- **Határoló huzal**:
  A határoló huzalt folytonos hurokként, az egész nyírási terület köré kell lefektetni.
  Maximális hossz:
  500 m

  Kisebb nyírási területeknél, 80 m-nél rövidebb huzalhossznál a határoló huzal lefektetésekor telepíteni kell az AKM 100 tartozékot. (⇨ 9.9)

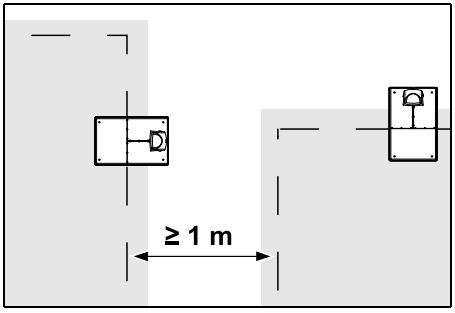
- **Folyosók és mellékterületek**:
  Az automatika segítségével történő nyírásához kössük össze a nyírási terület összes részét **folyosókkal**. (⇨ 12.11)
  Amennyiben ehhez nincs elegendő hely, alakítsunk ki **mellékterületeket**. (⇨ 12.10)

- 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 utólagos áthelyezésének megkönnyítése 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.

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

12.2 A nyírási terület vázlatának elkészítése

1

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, (⇨ 9.8)
- a **határoló huzal** elhelyezkedése (a határoló huzal rövid idő alatt belesüllyed a talajba, és nem látható – különösen az akadályok körül lévő huzalelhelyezést kell feljegyezni), (⇨ 12.3)
- 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. **Szerelőkészletek** 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).

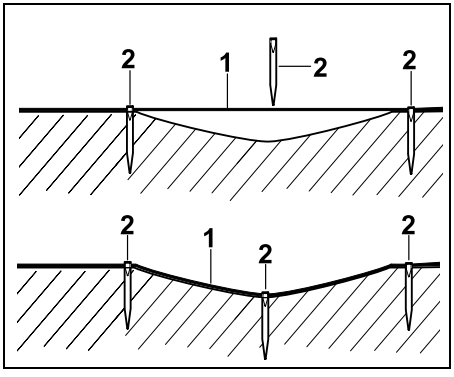
A rögzítőcövekeket soha ne a határoló huzal segítségével húzzuk ki, mindig használjunk megfelelő szerszámot (pl. kombinált fogót).

Készítsünk vázlatot a határoló huzal elhelyezkedéséről. (⇨ 12.2)

- Telepítsük a dokkoló állomást. (⇨ 9.8)

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

Megjegyzés:
A határoló huzal szakadásának elkerüléséhez ügyeljünk arra, hogy ne feszüljön meg túlságosan. 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.

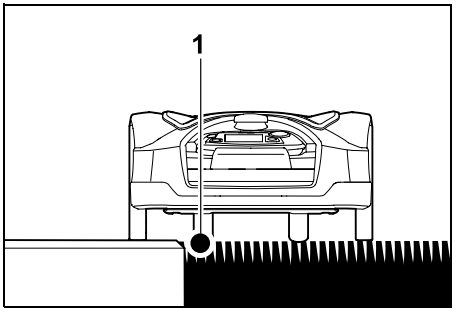
12.4 A határoló huzal csatlakoztatása

- Húzzuk ki a hálózati csatlakozódugót, majd vegyük le a dokkoló állomás burkolatát.

- Illesszük a határoló huzalt az alaplemez kábelvezetőibe, bújtassuk át a lábazaton, szigeteljük a végeit, majd csatlakoztassuk a dokkoló állomáshoz. Kövessük az „Első telepítés” című fejezet utasításait. (⇨ 9.10)
- Helyezzük vissza a dokkoló állomás burkolatát és dugjuk be a hálózati csatlakozódugót.

- Ellenőrizzük a huzaljelet. (⇨ 11.13)
- 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

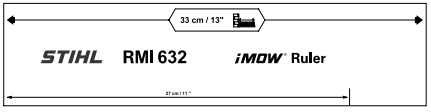


Az áthaladást nem korlátozó akadályok (pl. burkolt területek, járható utak) és a határoló huzal (1) között **nem kell távolságot tartani**. A robotfűnyíró ilyenkor az egyik hátsó kerekével a nyírási területen kívül halad.
Maximális szintkülönbség a füves talajhoz képest: **±1 cm**

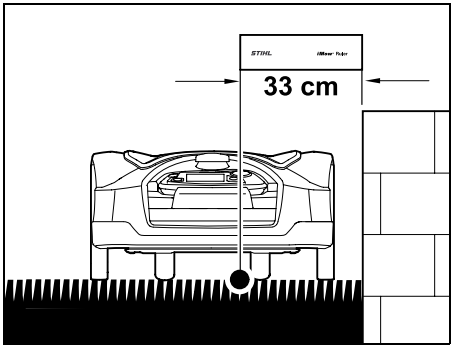
A fűszegély ápolásakor ügyeljünk arra, hogy ne sérüljön meg a határoló huzal. Szükség esetén a fűszegélytől kis távolságban (2 - 3 cm) fektessük le a határoló huzalt.

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 vonalzó segítségével.



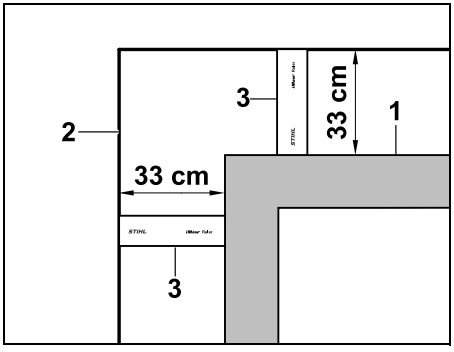
Magas akadály:
A magas akadályok és a határoló huzal közötti távolság.



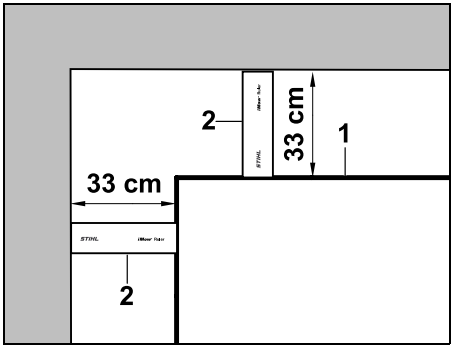
A robotfűnyírónak teljesen a nyírási területen belül kell maradnia, és nem érhet hozzá az akadályhoz.

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:



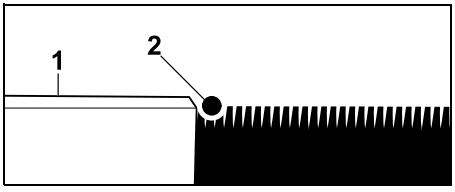
A magas akadályok (1), például falak sarkai vagy magasságyások körül a sarkokban pontosan be kell tartani a huzaltávolságokat, így a robotfűnyíró nem ér hozzá az akadályhoz. Az ábra szerint fektessük le a határoló huzalt (2) az iMOW® Ruler vonalzó (3) segítségével.
Huzaltávolság: 33 cm



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:

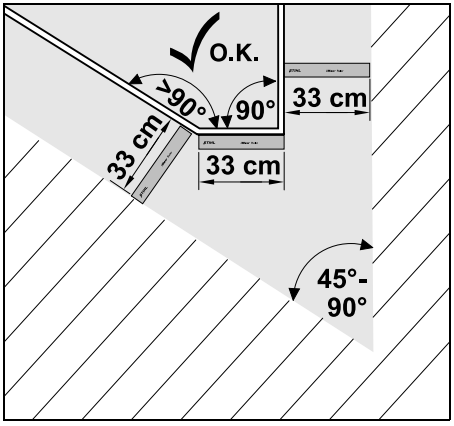
Ha a leküzdendő szintkülönbség **±1 cm-nél** kisebb, a robotfűnyíró képes úgy haladni a környező területeken, mintha azok utak lennének.



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 (45° - 90°) futó gyepszéleken az ábra szerint rögzítsük a határoló huzalt. Mindkét saroknál legalább **33 cm** távolságot kell tartani, hogy a robotfűnyíró végig tud haladni a szegélyen.

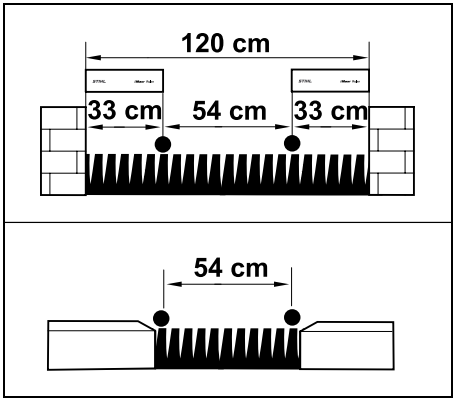
A 45°-nál élesebb sarkokat ki kell hagyni a határoló huzal lefektetésekor.

12.7 Szűk területek

Amennyiben a nyírási területen szűk helyeket alakítunk ki, ki kell kapcsolni az eltolt visszatérést (összekötő) (⇨ 11.13), vagy keresőhurkokat kell kialakítani. (⇨ 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. (⇨ 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

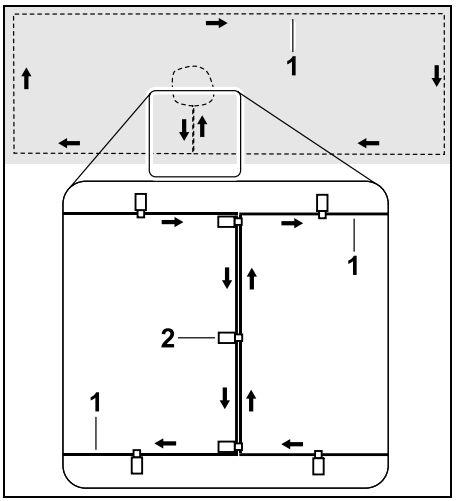
A robotfűnyíró figyelmen kívül hagyja a határoló huzal jelét, ha a huzalok szorosan egymás mellett, párhuzamosan haladnak. Összekötő szakaszokat kell alkalmazni a következő esetekben:

– ha mellékterületeket alakítunk ki, (⇨ 12.10)

– ha elzárt területek szükségesek. (⇨ 12.9)

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,

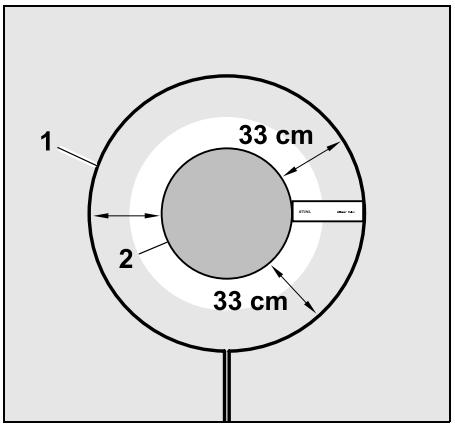
– a nem elég stabil akadályok körül,

– a túl alacsony akadályok körül. Minimális magasság: 10 cm

A STIHL a következőket javasolja:

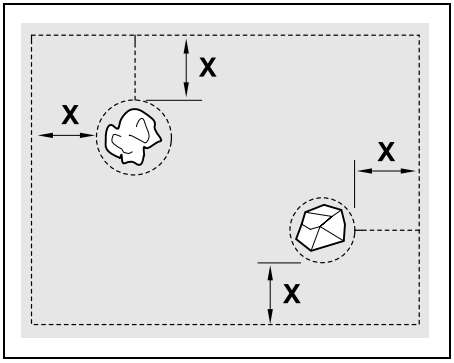
- távolítsuk el az akadályokat, vagy határoljuk körül azokat elzárt területekkel.
- Az első telepítést, illetve a huzal nyomvonalának megváltoztatását követően a „Szegély tesztelése” paranccsal ellenőrizzük az elzárt területeket. (⇨ 11.13)

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



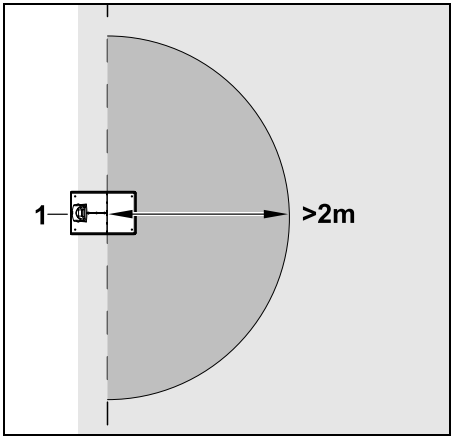
A határoló huzal (1) mentén végighaladva a robotfűnyíró nem ütközik neki az akadálynak (2).

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

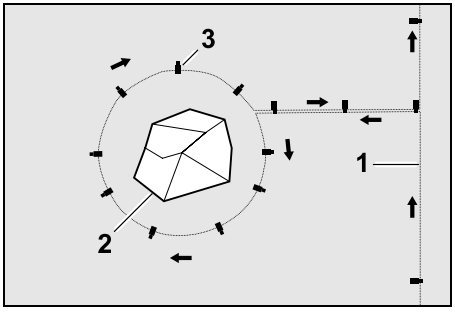


Az elzárt területek **minimális átmérője** 66 cm.
A **szegélytől mért távolságnak (X)** nagyobbnak kell lennie, mint 54 cm.

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.

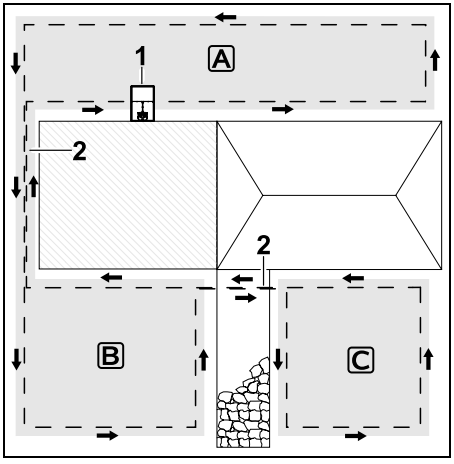


Vezessük a határoló huzalt (1) a szegélytől az akadály felé, az akadály (2) körül megfelelő távolságot tartva fektessük le a huzalt (használjuk az iMOW® Ruler vonalzót), majd kellő számú rögzítőcövekkel (3) rögzítsük a talajhoz. Ezt követően vezessük vissza a határoló huzalt a szegélyhez.

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 az „Indítás” menüben (⇨ 11.5) 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 „Bővebben - Beállítások – Telepítés” menüben aktiválhatók. (⇨ 11.13)

12.11 Folyosók

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

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.
(⇨ 15.6), (⇨ 11.13)

Amennyiben folyosókat alakítunk ki, ki kell kapcsolni az eltolt visszatérést (összekötő) (⇨ 11.13), 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.

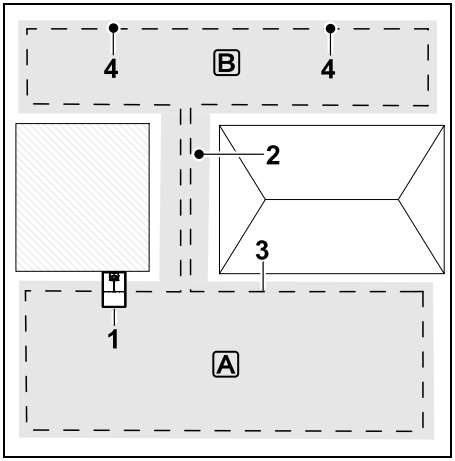
Feltételek:

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

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

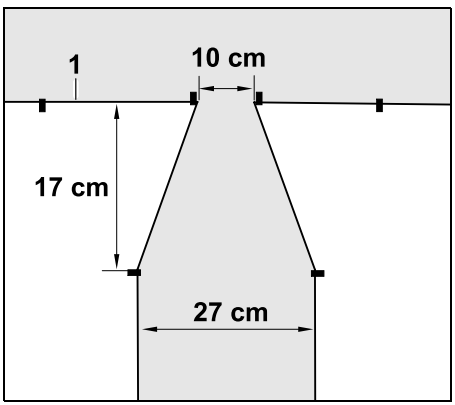
– A folyosókon a gép szabadon haladhat.

– A második nyírási területen legalább 1 **indulási pontot** kell definiálni.
(⇨ 11.14)



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. (⇨ 11.14)
Az egyes nyírási ciklusok a beállítás (indulási gyakoriság) szerint kezdődnek a megfelelő indulási pontoknál.

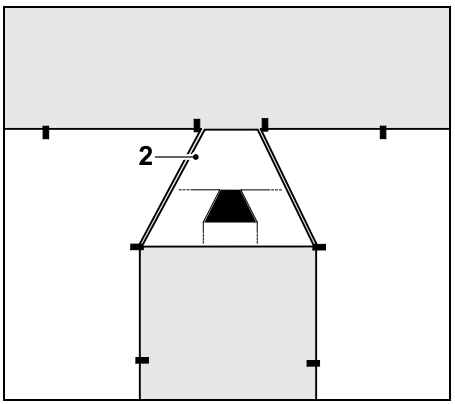
A folyosó eleje és vége:



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

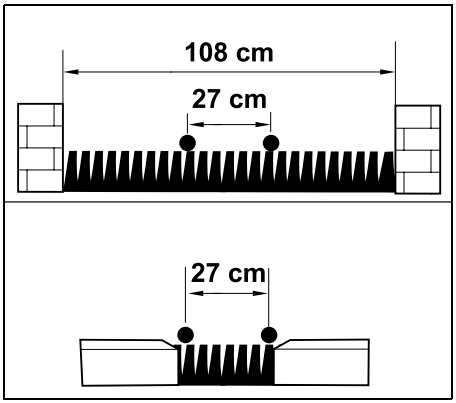
A megadott méretek a környezettől és a tereptől függnek. A tölcsérszerű be-, illetve kijárattal ellátott folyosóknál mindig ellenőrizzük, hogy a robotfűnyíró beférjen ezekbe.

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



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

Folyosó kialakítása:

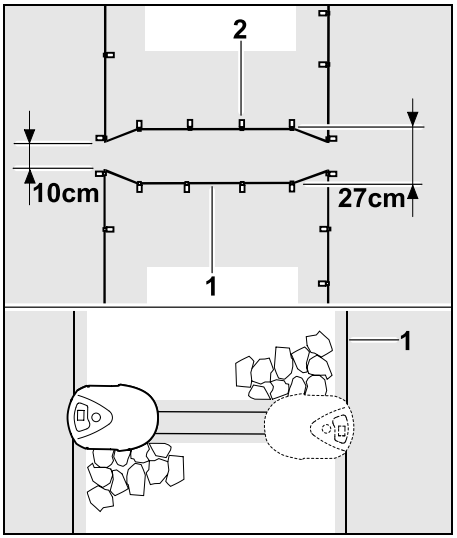


Huzaltávolság a folyosókon: **27 cm**

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

12.12 Keresőhurkok az eltolt visszatéréshez

Az eltolt visszatérés bekapcsolásakor keresőhurkokat kell kialakítani a következő esetekben:

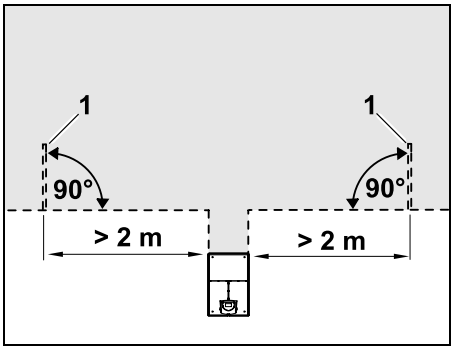
– külső telepítésű dokkoló állomás használatakor

vagy

– ha a nyírási területen folyosók vagy szűk területek vannak.

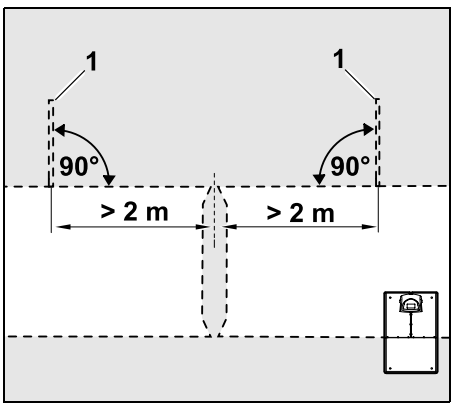
Működés:
Ha a robotfűnyíró befelé eltolt sávon halad a határoló huzal mentén, visszatéréskor áthalad az egyik keresőhurkon. Ezt követően a gép a határoló huzalhoz, majd a dokkoló állomáshoz megy.

Keresőhurkok külső elhelyezésű 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 folyosóknál:

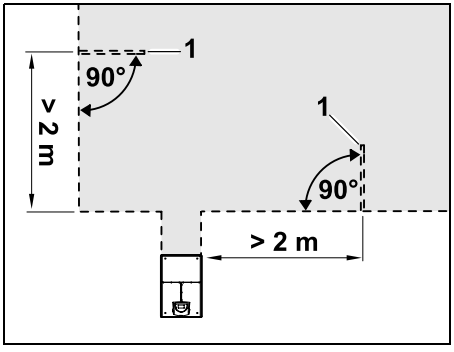


A folyosó bejárata mellett bal és jobb oldalon két keresőhurkot (1) kell kialakítani a határoló huzalra

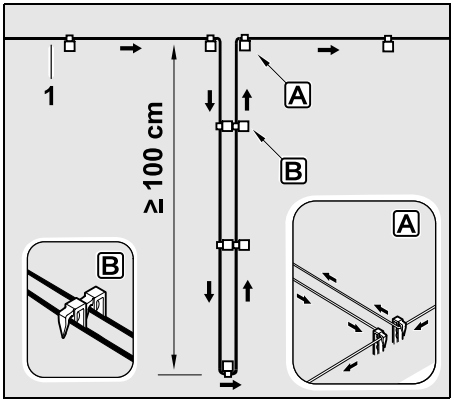
merőlegesen, minden esetben a nyírási terület azon részén, amely csak folyosón keresztül közelíthető meg.
Minimális távolság a folyosó bejáratától: **2 m**

Ha több folyosó található egymás mögött, mindegyik érintett nyírási területen keresőhurkokat kell kialakítani.

Keresőhurok kialakítása:



Sarkok közelében nem alakíthatók ki keresőhurkok.
Minimális távolság a sarkoktól: **2 m**



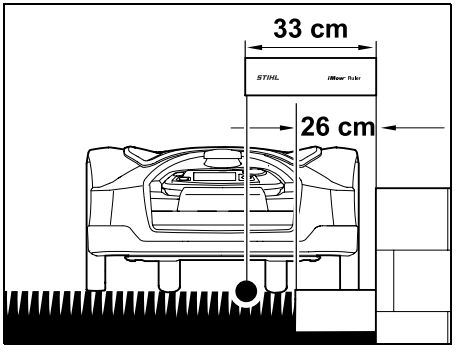
Az ábra szerint fektessük le a keresőhurkot a füves területre. A szegély Arészénél két rögzítőcövekkel, kereszteződés nélkül kell a talajhoz rögzíteni a határoló huzalt (1).
Minimális hosszúság: **100 cm**
A huzal lefektetésekor a szögek kerüljenek egymás mellé (B).

- A keresőhurkot kellő számú rögzítőcövekkel kell a talajhoz rögzíteni.

12.13 Precíz szegélynyírás

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 használatakor a fűszegély nyírása még precízebb.

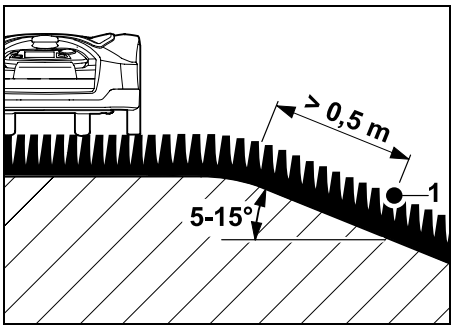
12.14 Lejtős részek a nyírási területen

Figyelem!
A stabil működéshez a határoló huzalt legfeljebb ±10° (17%) emelkedésű vagy lejtésű területen fektessük le. A huzallefektetésnél a maximális emelkedés, illetve lejtés ±15° (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.

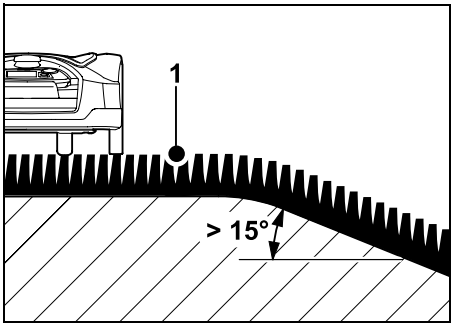
5° - 15°-os lejtésű területek:



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).

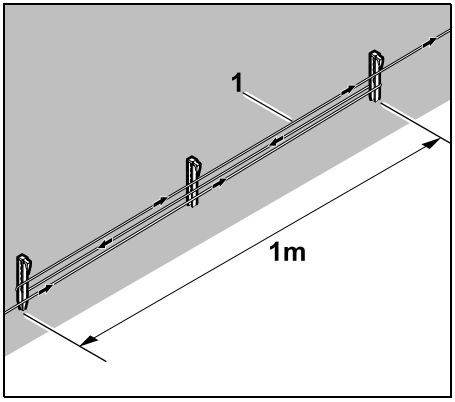
> 15°-os lejtésű területek:



Amennyiben a nyírási területen >15°-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 térközökkel 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.

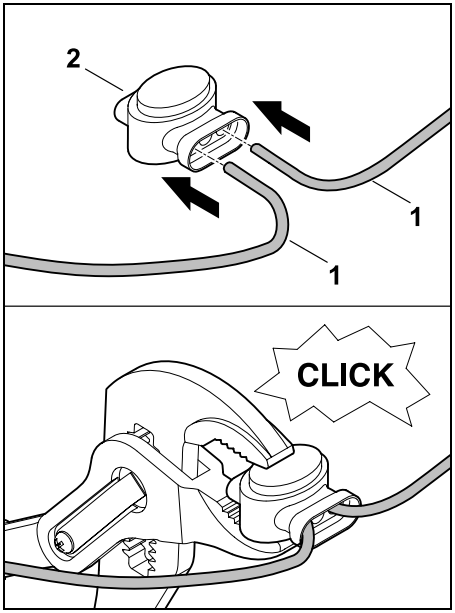


Az ábra szerint fektessünk le két rögzítő cövek között kb. 1 m hosszúságú határoló huzalt (1). Középen egy újabb rögzítő cövekkel rögzítsük a huzaltartalékot a talajhoz.

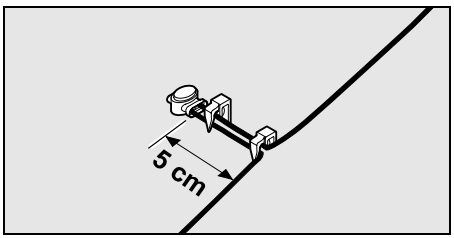
12.16 A huzalösszekötők használata

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.



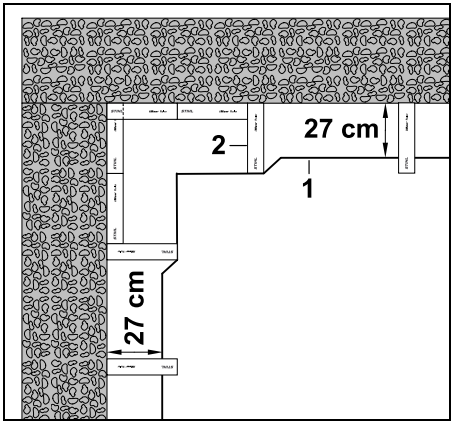
A határoló huzal tehermentesítéséhez az ábra szerint rögzítsük a határoló huzalt két rögzítő cövekekkel a talajhoz.

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.
Szegélybejáráskor (⇨ 9.12), (⇨ 11.13) ügyelni kell arra, hogy kellő távolság (legalább 5 cm) legyen a robotfűnyíró és az akadály között. Szükség esetén növeljük meg az akadályoktól mért huzaltávolságot.

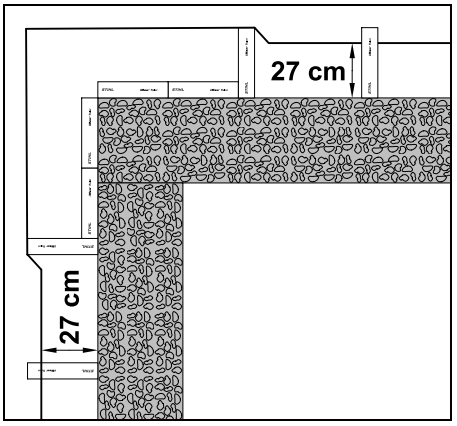
A kertet ábrázoló vázlaton feltétlenül be kell jelölni a kis szegélytávolságokat. (⇨ 12.2)

Kis szegélytávolságok belső sarkoknál:



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

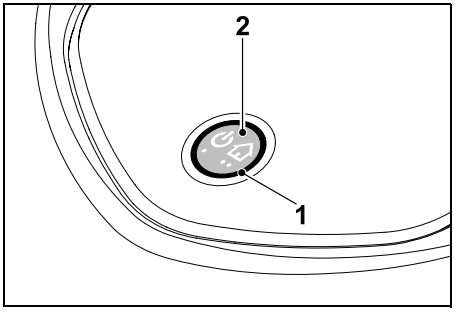
Kis szegélytávolságok külső sarkoknál:



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 hosszan, 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 robotfűnyírót a füves területek automatikus nyírására tervezték. Segítségével a gyep a 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 kiégeti 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 füves 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 „Alapértelmezett” nyírásiterv-típusnál a robotfűnyíró a teljes aktív időben nyír, ezt csak a töltési ciklusok szakítják meg.

A „Dinamikus” nyírásiterv-típusnál az aktív idők alatt bármikor elhagyhatja a robotfűnyíró a dokkoló állomást, és füvet nyírhat. Ezen időszakok alatt tehát **nyírási ciklusok**, **töltési ciklusok** és **működési szünetek** váltakoznak. A robotfűnyíró automatikusan osztja szét 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 egyes nyírási ciklusok (pl. eső miatt) kimaradnak.

Ügyeljünk arra, hogy az aktív időkben 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 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.

14.4 Nyírási idő

A nyírási idő megadja, hogy a gépnek hetente hány órát kell a gyepet nyírnia. Ez a heti beállítások (⇨ 11.7) 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 m^2 esetén a robotfűnyíró nyírási időtartamai átlagosan a következők:

RMI 632, RMI 632 C:	70 perc

RMI 632 P,
RMI 632 PC: 65 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 (⇨ 9.12) során, valamint az indulási pontok betanítása (⇨ 11.14) alkalmával a robotfűnyíró menti a legnyugatibb, legkeletibb, legdélibb 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 nyírás

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

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

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

- Telepítsük a dokkoló állomást (⇨ 9.8).
- Fektessük le (⇨ 9.9) és csatlakoztassuk (⇨ 9.10) a határoló huzalt.
- Távolítsuk el az idegen tárgyakat (pl. játékok, szerszámok) a nyírási területről,
- Töltsük fel az akkumulátort (⇨ 15.8).
- Állítsuk be a pontos időt és a dátumot (⇨ 11.10).
- Ellenőrizzük és szükség esetén korrigáljuk a nyírási tervet, fordítsunk különös figyelmet arra, hogy az aktív idők alatt mások ne tartózkodjanak a veszélyes területen. (⇨ 11.7)

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

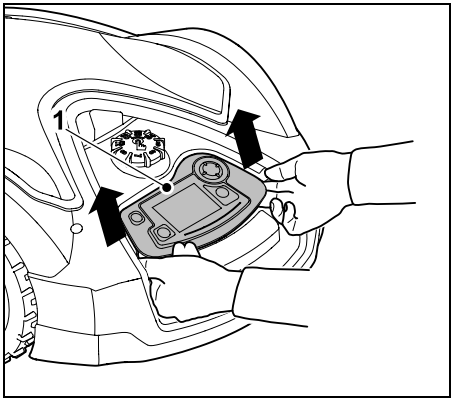
15.2 A vezérlőkonzol kiemelése és behelyezése

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

A robotfűnyíró kizárólag behelyezett vezérlőkonzollal képes automatikusan működni.

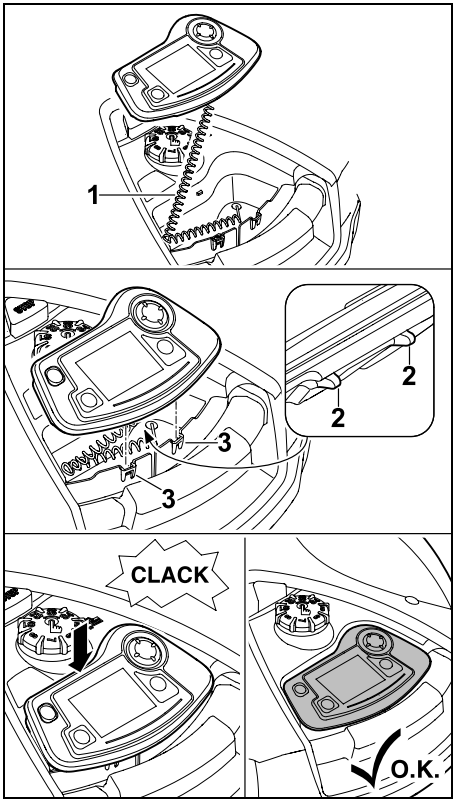
A vezérlőkonzol kiemelése:

- 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, bújtassuk be a rögzítőnyelveket (2) a ház mélyedéseibe (3), majd elöl 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. (⇨ 10.)

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 megváltoztathatók. Az **Alapértelmezett** nyírásiterv-típus kiválasztásakor a robotfűnyíró nyírási és töltési ciklusai szigorúan az aktív időkhöz igazodnak, míg a **Dinamikus** nyírásiterv-típusnál automatikusan osztja szét a gép a szükséges nyírási ciklusokat a rendelkezésre álló aktív idők között. Szükség esetén egy aktív időn belül több nyírási és töltési ciklus is történhet. A nyírási terület szélét igény szerint rendszeres időközönként automatikusan lenyírja a gép. (⇨ 11.13)

Naponta legfeljebb három különböző aktív idő állítható be. (⇨ 11.7)

Ha a robotfűnyírónak a nyírási területen belül célzottan adott területekre kell mennie, egyedi indulási pontokat kell definiálnunk. (⇨ 11.14)

A **Dinamikus** nyírásiterv-típus kiválasztásakor bizonyos körülmények között (pl. szép időben vagy elegendően hosszú időtartam esetén) nem használja ki a gép az összes aktív időt az optimális fűápolás érdekében.

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 nyírás elkerülése érdekében),

– ha ki kell hagyni egyes aktív időket, mert a nyírási területen pl. rendezvényt tartanak.

A **nyírási időtartam** meghosszabbítható: (⇨ 11.7)

– ha nem megfelelően lenyírt területek maradnak, mert például a nyírási terület nagyon zegzugos,

– ha a növekedési időszakban intenzív a fűnövekedés,

– ha különösen dús a gyep.

A **nyírási időtartam** lecsökkenthető: (⇨ 11.7)

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

Új nyírási terv alakítható ki: (⇨ 11.7)

– ha megváltozott a nyírási terület mérete.

Újratelepítést kell végrehajtani: (⇨ 9.6)

– 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. (⇨ 11.7)

- A nyírás **indítása**:
  Az **Alapértelmezett** nyírásiterv-típusnál a robotfűnyíró mindegyik aktív idő kezdetén elhagyja a dokkoló állomást, és nyírni kezdi a gyepet.
  A **Dinamikus** nyírásiterv-típusnál automatikusan osztja szét a gép a nyírási ciklusokat a rendelkezésre álló aktív időkre. (⇨ 11.7)

- A nyírás **befejeződése**:
  Az akkumulátor lemerülésekor a robotfűnyíró automatikusan visszatér a dokkoló állomáshoz. (⇨ 15.7)
  A **STOP gomb** vagy a „**Dokkolóhoz**" menü 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 nyírás

- Kapcsoljuk be a dokkolt robotfűnyírót valamelyik gomb megnyomásával. Ez egyben a dokkoló állomást is bekapcsolja.

Nyírási területek dokkoló állomással:

- Egy kizárólag **folyosón** keresztül elérhető terület adott részének lenyírásához a robotfűnyírót oda kell vinni, illetve oda kell vezetni.
- Azonnali nyírás:
  Nyissuk meg az „**Indítás**" menüt (⇨ 11.5), ill. nyomjuk meg a **nyírási gombot**.
  A nyírási ciklus azonnal elindul, és a kiválasztott 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** vagy a „**Dokkolóhoz**" (⇨ 11.6) menü segítségével kézzel bármikor leállítható a folyamatban lévő nyírási ciklus. (⇨ 5.1)
  A dokkoló állomáson lévő **Visszahívás** gomb megnyomásával szintén azonnal befejeződik az aktuális 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:
  Nyissuk meg az „**Indítás**" menüt (⇨ 11.5), ill. nyomjuk meg a **nyírási gombot**.
  A nyírási ciklus azonnal elindul, és a kiválasztott időpontig tart.
- A nyírás befejeződése:
  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).
- A „Bővebben" menüben engedélyezzük a „**Kézi nyírás**" almenüt (⇨ 11.8).
- A robotfűnyíró az irányítógombokkal mozgatható és irányítható.
  Előrefelé két sebességfokozat választható ki:
  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 lábfejünk 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 tartsuk lenyomva a **nyírási gombot** és engedjük fel az OK 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)
- Hívjuk vissza a robotfűnyírót. (⇨ 11.6) 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.)

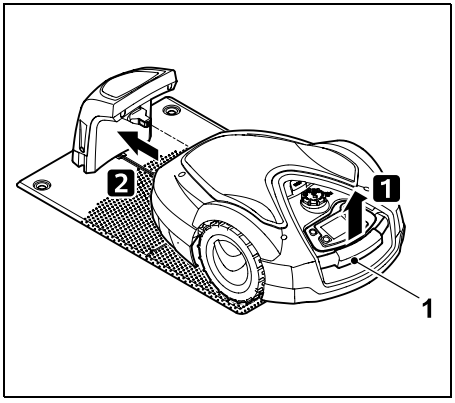
Dokkolás után az adott aktív időn belül nem végez további nyírást a gép.

Kézi dokkolás:

- A vezérlőkonzollal irányítsuk a robotfűnyírót a dokkoló állomáshoz, ehhez vegyük ki a vezérlőkonzolt (⇨ 15.2), és a „Bővebben” menüben válasszuk ki a **Kézi nyírás** (⇨ 11.8) almenüt.

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 megszakítását** 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.

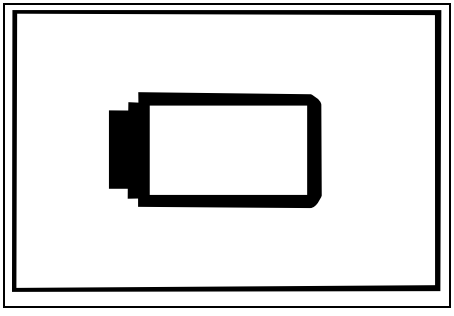
Töltési probléma esetén a kijelzőn erre vonatkozó üzenet jelenik meg. (⇨ 24.)

Az akkumulátor töltése csak bizonyos feszültség alatt indul el.

Töltöttségi állapot:

A megfelelő kijelzés kiválasztása esetén **állapotkijelzés** formájában közvetlenül leolvasható az aktuális töltöttségi állapot. (⇨ 11.12)

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.”) a „Bővebben - Információ” menüben nyitható meg. (⇨ 11.17)

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:

- Tisztítsuk meg a gépet. (⇨ 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. (⇨ 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.

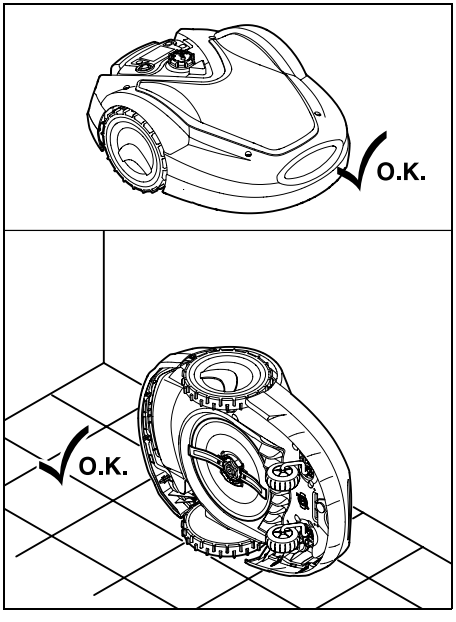
Annak érdekében, hogy a szakszervizben megfelelően végrehajthassák az összes karbantartási munkát, állítsuk a biztonsági fokozatot „Nincs” szintre, vagy adjuk meg a PIN-kódot.

16.2 A gép tisztítása

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

Tisztítási és karbantartási helyzet:

Tisztítás előtt győződjünk meg arról, hogy megfelelően fel van szerelve a forgatógomb, ellenkező esetben víz kerülhet a gépbe.



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 szennyeződéseket 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)

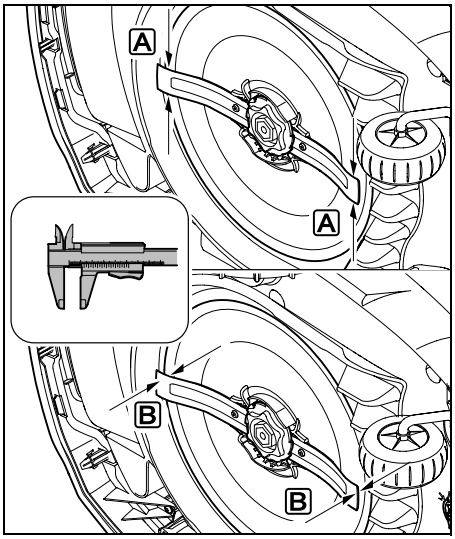
Nedves időjárás esetén a menesztő tárcsát gyakrabban kell tisztítani. A menesztő tárcsa és a nyírószerkezet háza közé lerakódott szennyeződés súrlódást kelt, és megnöveli az energiafogyasztást.

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 használódnak 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 a
Ⓐ **késszélességet** és a
Ⓑ **késvastagságot**.

Ⓐ **> 25 mm**

Ⓑ **> 1,3 mm**

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

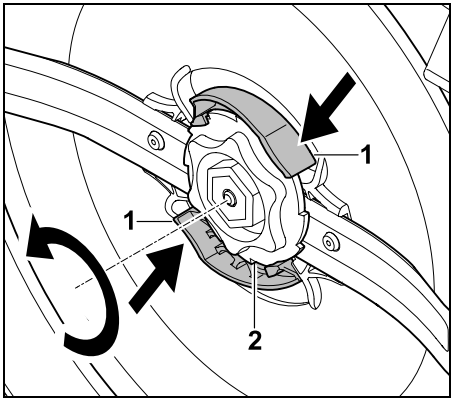
16.4 A fűnyíró kés le- és felszerelése

A fűnyíró kést 200 üzemórás élettartamra tervezték.

- Zároljuk 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:



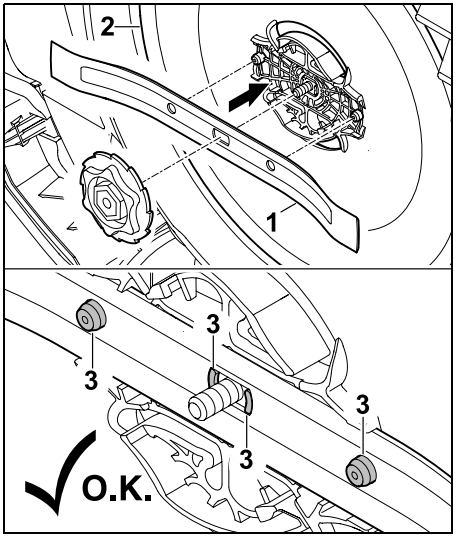
Egyik kezünkkel nyomjuk be a menesztő tárcsa két nyelvét (1), és tartsuk ebben a helyzetben. A másik kezünkkel csavarjuk le a rögzítőanyát (2). Vegyük le a fűnyíró kést a rögzítőanyával együtt.

A fűnyíró kés felszerelése:

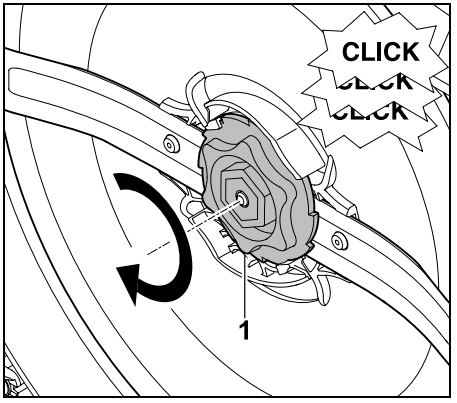
Sérülésveszély!
Felszerelés előtt mindig ellenőrizzük a kés épségét. Ki kell cserélni a kést, ha kicsorbult vagy repedések láthatók rajta, illetve ha kopott. (⇨ 16.3)

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 rögzítőnyelvek (3) megfelelően illeszkedjenek a fűnyíró késbe.



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

- Az új fűnyíró kés beszerelését követően erősítsük meg a késcserét a „Bővebben - Szerviz” menüben. (⇨ 11.16)

16.5 A fűnyíró kés élezése

A fűnyíró kést **tilos** élezni!

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

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

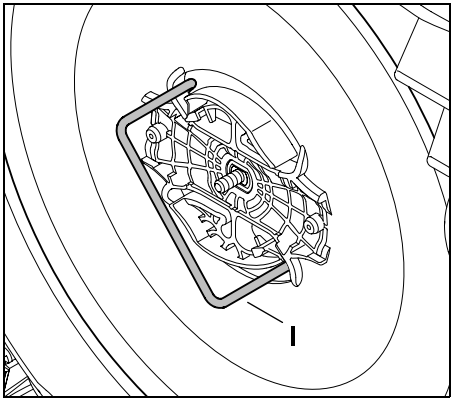
A nyírószerkezet tisztításához a menesztő tárcsa leszerelhető.

- Zároljuk a gépet (⇨ 5.2), és vegyünk fel védőkesztyűt.

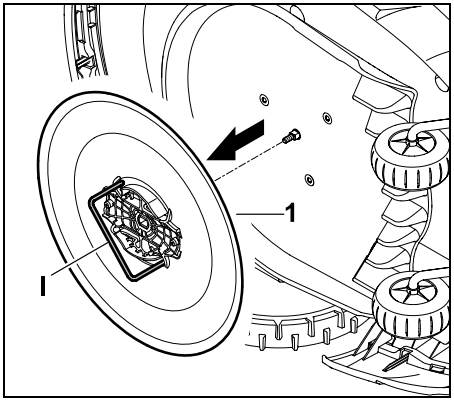
- Döntsük oldalára a robotfűnyírót, és támasszuk biztonságosan szilárd falhoz. Tisztítsuk meg gondosan a nyírószerkezetet és a fűnyíró kést. (⇨ 16.2)

A menesztő tárcsa leszerelése:

- Szereljük le a fűnyíró kést. (⇨ 16.4)

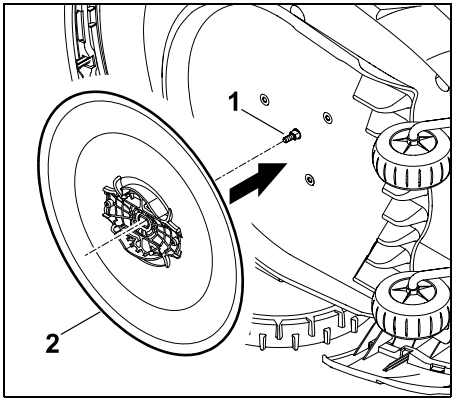


Az ábra szerint illesszük a lehúzót (I) a menesztő tárcsába, és forgassuk el ütközésig az óramutató járásával ellenkező irányban.



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)

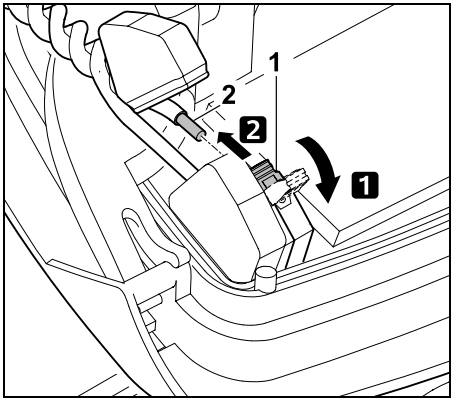
16.7 Huzalszakadás keresése

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.

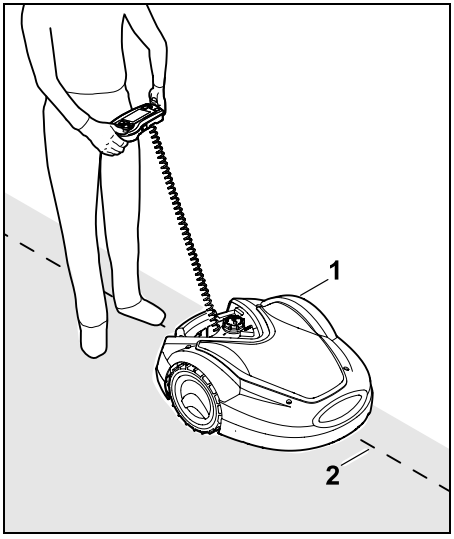
- Hajtsuk vissza a panelt, és helyezzük vissza a dokkoló állomás burkolatát. (⇨ 9.2)

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 „Bővebben - Szervizelés” menüben válasszuk ki a „Huzalszak. keresése” lehetőséget, és erősítsük meg az OK gombbal. (⇨ 11.16)

Keresés kiemelt vezérlőkonzollal:



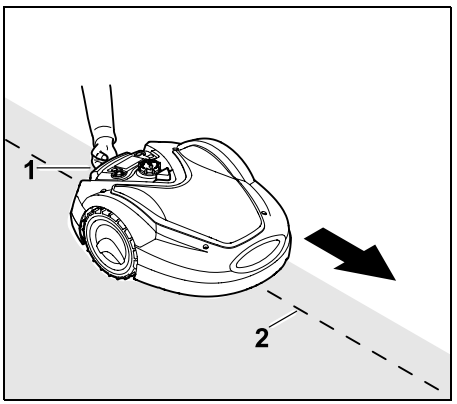
A dokkoló állomástól indulva haladjunk végig a robotfűnyíróval (1) a nyírási terület szélén **az óramutató járásával megegyező irányban**. Ehhez az irányítógombokkal irányítsuk a gépet, közben ügyeljünk arra, hogy a határoló huzal (2) a huzalérzékelők alatt maradjon. A huzalérzékelők a robotfűnyíró elülső részének bal és jobb oldalán, 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. (⇨ 9.10)
- A huzalszakadás megfelelő kijavítását követően a piros LED folyamatosan világít. (⇨ 13.1)

Precíz keresés behelyezett vezérlőkonzollal:



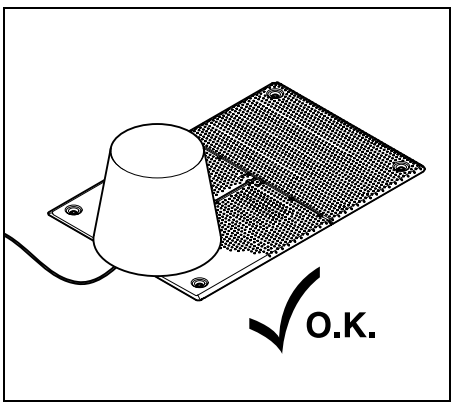
Emeljük meg kicsit a robotfűnyírót a hordfogantyúnál (1), és tehermentesítsük a hajtott kerekeket. Támasszuk a gépet az első kerekeire, és haladjunk a határoló huzal (2) mentén.

A további teendők megegyeznek a kiemelt vezérlőkonzollal történő keresésnél leírtakkal.

16.8 Tárolás és téli leállítás

A robotfűnyíró **hosszabb üzemen kívül helyezése** (pl. téli leállítás, köztes tárolás) esetén hajtsuk végre az alábbiakat:

- Töltsük fel az akkumulátort (⇨ 15.8).
- Kapcsoljuk ki az automatikát (⇨ 11.7).
- Állítsuk be a legmagasabb biztonsági fokozatot (⇨ 11.15).
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Állítsuk be az ECO energiamódot (⇨ 11.10)
- Állítsuk be a téli leállást a robotfűnyírónál (⇨ 11.16).
- 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 vödörrel, és rögzítsük a vödröt.

- A robotfűnyírót száraz, zárt, pormentes helyiségben, 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 olvashatatlanná 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 helyezzünk más tárgyakat a robotfűnyíróra, illetve ne tároljunk rajta semmit.

Ne tároljuk a gépet 5 °C alatt.

A robotfűnyíró **újbóli üzembe helyezése** hosszabb üzemen kívül helyezést követően:

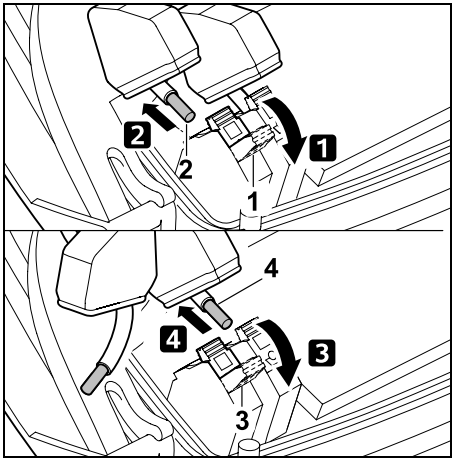
Hosszabb üzemen kívül helyezést követően szükség esetén be kell állítani a dátumot és a pontos időt. Az erre szolgáló kiválasztási ablak a gép üzembe helyezésekor jelenik meg. Ha a kiválasztási ablak nem jelenne meg automatikusan, a dátum és a pontos idő a „Beállítások” menüben ellenőrizhető, illetve szükség esetén helyesbíthető. (⇨ 11.10)

- A nyírási terület előkészítése: Távolítsuk el az idegen tárgyakat, és nagyon nagy fű esetén vágjuk rövidre a gyepet hagyományos fűnyíró géppel.
- Tegyük szabaddá a dokkoló állomást, és csatlakoztassuk a hálózati adaptert az elektromos hálózathoz.
- Töltsük fel az akkumulátort (⇨ 15.8).
- Ellenőrizzük és szükség esetén módosítsuk a nyírási tervet. (⇨ 11.7)
- Járjuk be a szegélyt, és ellenőrizzük, hogy a folyosók, valamint a szűk területek nem akadályozzák-e az áthaladást.
  Távolítsuk el az akadályokat és az idegen tárgyakat a szegélyről.
- Kapcsoljuk be az automatikát (⇨ 11.7).
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
  Szükség esetén kapcsoljuk be a „Standard” energiamódot (⇨ 11.10) és a GPS-es védelmet. (⇨ 11.15)

16.9 A dokkoló állomás leszerelése

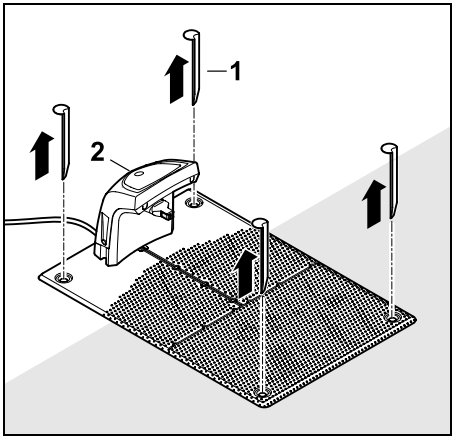
A robotfűnyíró **hosszabb üzemen kívül helyezése** (pl. téli leállítás) esetén a dokkoló állomás leszerelhető.

- Készítsük elő a robotfűnyírót a hosszabb üzemen 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 jobb oldali szorítókart (1).
2 Vegyük ki a jobb oldali huzalvéget (2) a szorítóból.
Hajtsuk vissza a szorítókart (1)
3 Hajtsuk fel a bal oldali szorítókart (3).
4 Vegyük ki a bal oldali huzalvéget (4) a szorítóból.
Hajtsuk vissza a szorítókart (3).

- Hajtsuk vissza a panelt (⇨ 9.2).
- Húzzuk ki a határoló huzal jobb és bal 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 vigyük a tárolási helyre.

- 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. (⇨ 9.1)

17. Általános pótalkatrészek

Fűnyíró kés:
6309 702 0102

18. Külön tartozékok

- **STIHL Kit S** készlet legfeljebb 500 m^2méretű füves területekhez
- **STIHL Kit L** készlet 2000 m^2 – 4000 m^2 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,
- az abroncsok.

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.

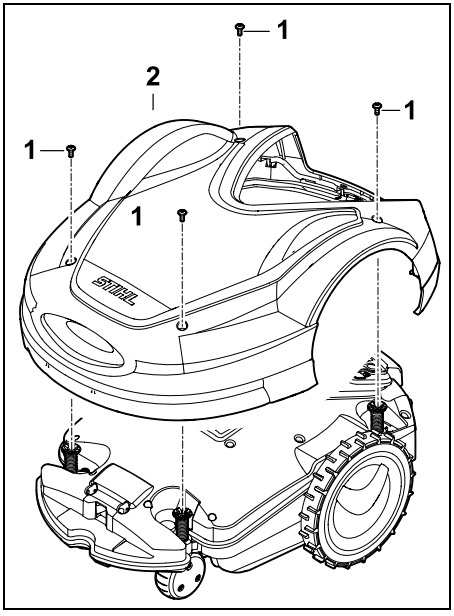
A hulladékanyagok szelektív, környezetbarát gyűjtése elősegíti a nyersanyagok újrahasznosíthatóságát. Ezért a gépet a szokásos élettartam elteltével hulladékhasznosító gyűjtőhelyre kell szállítani. Az ártalmatlanítás során vegyük figyelembe a „Hulladékkezelés” című fejezetben leírtakat. (⇨ 6.11)

A hulladékok (pl. akkumulátorok) ártalmatlanítását mindig szakszerűen kell végezni. Tartsuk be a helyi előírásokat.

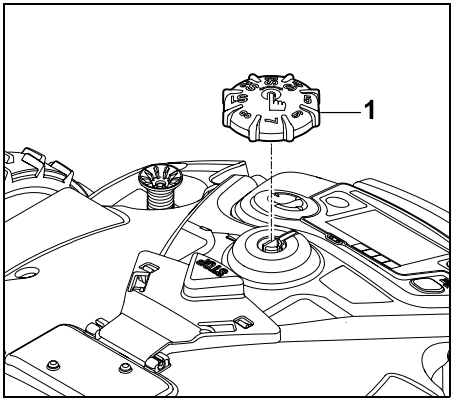
A lítiumion akkumulátor nem helyezhető a háztartási hulladékok közé, ezért szakszervizben vagy veszélyeshulladék-gyűjtő ponton kell leadni.

20.1 Az akkumulátor kiszerelése

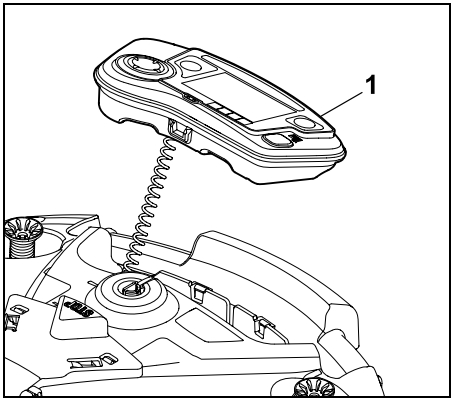
- Kapcsoljuk be a gépzárolást. (⇨ 5.2)



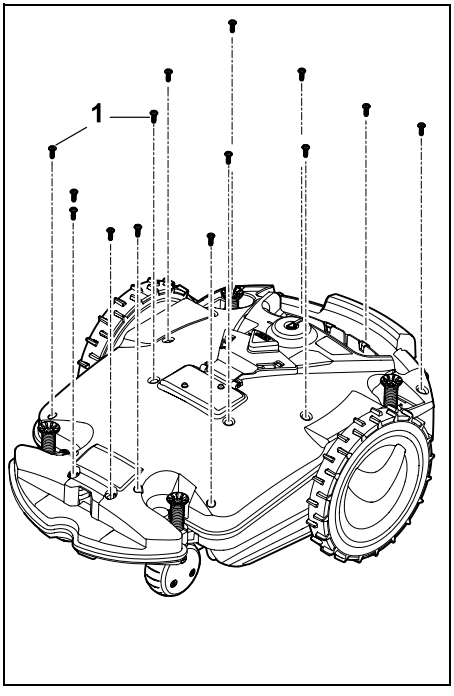
Csavarjuk ki és vegyük ki a burkolaton (2) lévő csavarokat (1). Emeljük le a burkolatot (2).



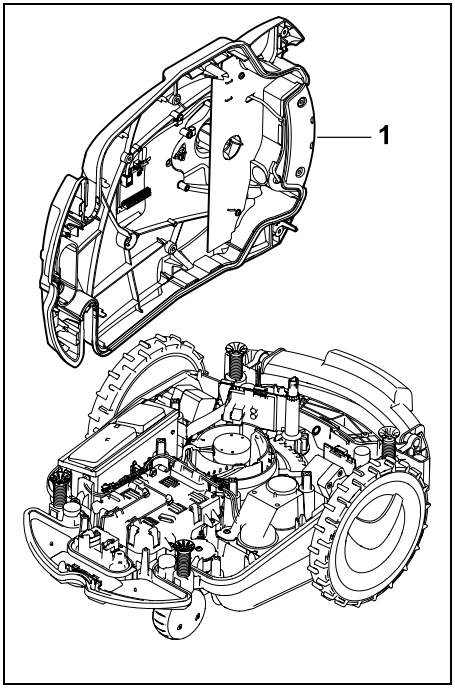
Felfelé húzzuk le a forgatógombot (1).



Vegyük ki és hátul helyezzük le a vezérlőkonzolt (1).

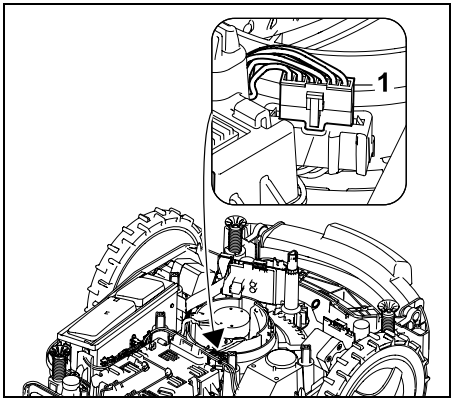


Csavarjuk ki és vegyük ki a csavarokat (1).

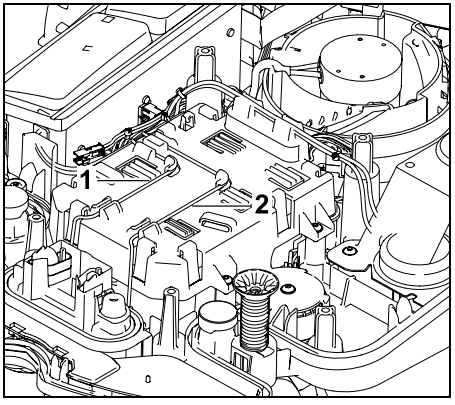


Vegyük le a készülékház felső részét (1), és tegyük félre.

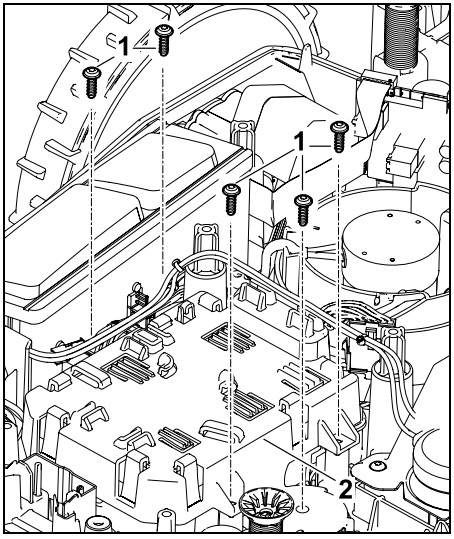
Sérülésveszély!
Ügyeljünk arra, hogy ne sérüljenek meg az akkumulátornál lévő kábelek. Rövidzárlat veszélye! Mindig válasszuk le a kábeleket, és vegyük ki azokat az akkumulátorral együtt.



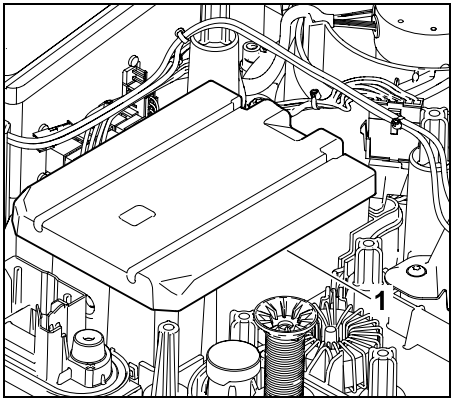
Húzzuk le a kábelcsatlakozót (1).



Vegyük ki az (1) és a (2) jelű kábelt a kábelvezetőkből.



Csavarjuk ki a csavarokat (1), és vegyük le az akkumulátorburkolatot (2).

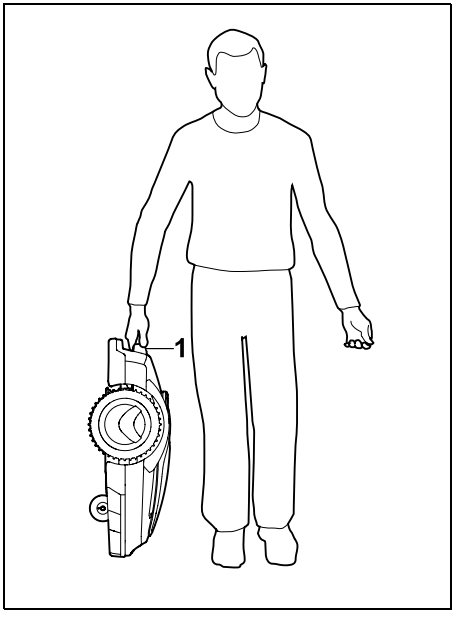


Vegyük ki az akkumulátort (1).

21. Szállítás

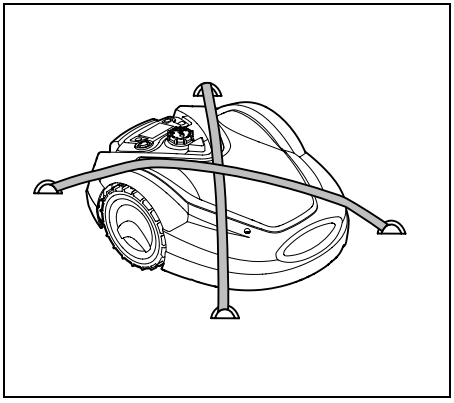
Sérülésveszély!
Szállítás előtt gondosan el kell olvasni és be kell tartani „A biztonság érdekében” című fejezetben (⇨ 6.), különösen „A gép szállítása” című alfejezetben (⇨ 6.5) lévő biztonsági tudnivalókat. Mindig kapcsoljuk be a gépzárolást. (⇨ 5.2)

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 géppel együtt szállított 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 632.1
	RMI 632.1 P
	RMI 632.1 C
	RMI 632.1 PC
Sorozatazonosító:	6309

Kialakítás:	Dokkoló állomás
Gyártó neve:	STIHL
Típus:	ADO 601.1
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 632.1 C,
RMI 632.1 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, 02.01.2020

STIHL Tirol GmbH

meghatalmazott

Matthias Fleischer, a kutatási-fejlesztési részleg vezetője

meghatalmazott

Sven Zimmermann, a minőségbiztosítási részleg vezetője

23. Műszaki adatok

RMI 632.1, RMI 632.1 P,
RMI 632.1 C, RMI 632.1 PC:

Sorozatazonosító	6309
Nyírórendszer	mulcsozó nyírószerkezet
Vágószerkezet	vágókés
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}	64 dB(A)
Mérési bizonytalanság K_{WA}	3 dB(A)
L_{WA} + K_{WA}	67 dB(A)
Hangnyomásszint L_{pA}	56 dB(A)
Mérési bizonytalanság K_{pA}	3 dB(A)
Hosszúság	73 cm
Szélesség	54 cm
Magasság	27 cm

RMI 632.1:

Tömeg	14 kg

RMI 632.1 C, RMI 632.1 P,
RMI 632.1 PC:

Tömeg	15 kg

RMI 632.1, RMI 632.1 C:

Teljesítmény	120 W

RMI 632.1, RMI 632.1 C:

Hálózati adapter	HLG-120H
	2,9 A
Akkumulátor típusa	AAI 160
Akkumulátorenergia	133 Wh
Akkumulátorkapacitás	3,8 Ah
Akkumulátor tömege	1,3 kg

RMI 632.1 P, RMI 632.1 PC:

Teljesítmény	185 W
Hálózati adapter	HLG-185H
	4,4 A
Akkumulátor típusa	AAI 250
Akkumulátorenergia	200 Wh
Akkumulátorkapacitás	5,7 Ah
Akkumulátor tömege	1,6 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 601.1:

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 a „Bővebben - Információ - Üzenetek” menüben, az OK gomb megnyomásával jeleníthetők meg. (⇨ 11.17)

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® üzemkész” 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 kijavíttatása 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).

Üzenet:
0100 – Akkumulátor lemerült
Túl alacsony az akkumulátorfeszültség

Lehetséges ok:
– az akkumulátorfeszültség alacsony

Megoldás:
– az akkumulátor feltöltéséhez helyezzük a robotfűnyírót a dokkoló állomásra (⇨ 15.8)

Üzenet:
0180 – Alacsony hőmérséklet
Fő nyomt. áramk. lap

Lehetséges ok:
– túl alacsony hőmérséklet a robotfűnyíró belsejében

Megoldás:
– melegítsük fel a robotfűnyírót

Üzenet:
0181 – Magas hőmérséklet
Fő nyomt. áramk. lap

Lehetséges ok:
– túl magas hőmérséklet a robotfűnyíró belsejében

Megoldás:
– hagyjuk kihűlni a robotfűnyírót

Üzenet:
0183 – Magas hőmérséklet
Töltésvezérlés nyáklapja

Lehetséges ok:
– túl magas hőmérséklet a robotfűnyíró belsejében

Megoldás:
– hagyjuk kihűlni a robotfűnyírót

Üzenet:
0185 – Magas hőmérséklet
Hajtásvezérlés nyáklapja

Lehetséges ok:
– túl magas hőmérséklet a robotfűnyíró belsejében

Megoldás:
– hagyjuk lehűlni a robotfűnyírót

Üzenet:
0186 – Alacsony hőmérséklet
Akkumulátor

Lehetséges ok:
– az akkumulátor hőmérséklete túl alacsony

Megoldás:
– melegítsük fel a robotfűnyírót

Üzenet:
0187 – Magas hőmérséklet
Akkumulátor

Lehetséges ok:
– az akkumulátor hőmérséklete túl magas

Megoldás:
– hagyjuk kihűlni a robotfűnyírót

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

Üzenet:
0505 – Fűnyírómotor hibája
A fűnyíró motor túlterheltsége

Lehetséges ok:
– szennyeződés a menesztő tárcsa és a nyírószerkezet háza között,
– a fűnyíró motor nem kapcsolható be,
– a fűnyíró motor túlterheltsége

Megoldás:
– tisztítsuk meg a fűnyíró kést és a nyírószerkezetet (⇨ 16.2), tisztítsuk meg a menesztő tárcsát (⇨ 16.6),
– állítsunk be nagyobb vágási magasságot (⇨ 9.5),
– szüntessük meg a nyírási területen lévő egyenetlenségeket (lyukakat, mélyedéseket)

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)

Üzenet:
0703 – Akkumulátor lemerült
Túl alacsony az akkumulátorfeszültség

Lehetséges ok:
– az akkumulátorfeszültség alacsony

Megoldás:
– az akkumulátor feltöltéséhez helyezzük a robotfűnyírót a dokkoló állomásra (⇨ 15.8)

Üzenet:
0704 – Akkumulátor lemerült
Túl alacsony az akkumulátorfeszültség

Lehetséges ok:
– az akkumulátorfeszültség alacsony

Megoldás:
– az akkumulátor feltöltéséhez helyezzük a robotfűnyírót a dokkoló állomásra (⇨ 15.8)

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

Üzenet:
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 elhelyezését, valamint az iMOW® Ruler vonalzó segítségével a távolságokat (⇨ 12.5)

Üzenet:
1130 – Megakadt
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 egyenetlenségeket 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 (⇨ 11.11)

Üzenet:
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)
– vigyük a robotfűnyírót a nyírási területre,
– párosítsuk a robotfűnyírót és a dokkoló állomást (⇨ 11.15)

Üzenet:
1180 – Dokkolja az iMOW® robotfűnyírót
Az 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 tölcsérszerű 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

---

Üzenet:
1200 – Fűnyíró motor hibája
A fűnyíró motor beindítása 5 alkalommal sikertelen

Lehetséges ok:
– szennyeződés a menesztő tárcsa és a nyírószerkezet háza között,
– a fűnyíró motor nem kapcsolható be,
– a fűnyíró motor túlterheltsége

Megoldás:
– tisztítsuk meg a fűnyíró kést és a nyírószerkezetet (⇨ 16.2), tisztítsuk meg a menesztő tárcsát (⇨ 16.6),
– állítsunk be nagyobb vágási magasságot (⇨ 9.5),
– szüntessük meg a nyírási területen lévő egyenetlenségeket (lyukakat, mélyedéseket)

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 nyírás megszakadt

Lehetséges ok:
– A nyírási ciklus eső miatt megszakadt vagy nem kezdődött el

Megoldás:
– nincs teendő, szükség esetén állítsuk be az esőérzékelőt (⇨ 11.11)

Üzenet:
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 (⇨ 9.9)

Üzenet:
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

---

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:
– Cseréltessük 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 robotfűnyírót, 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 robotfűnyírót, 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 (⇨ 11.7)

Hibaüzenet:
2060 – Nyírás vége
A jóváhagyáshoz: OK gomb

Lehetséges ok:
– A mellékterületen sikeresen befejeződött a nyírás

Megoldás:
– Helyezzük a robotfűnyírót 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 (⇨ 11.13)
– 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 (⇨ 11.14)

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 (⇨ 11.14)

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 (⇨ 11.14)

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 (⇨ 11.14)

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:
2090 – Rádiómodul
Vegyük 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, vegyük fel a kapcsolatot valamelyik STIHL szakszervizzel

Üzenet:
2095 – Rádiómodul
Vegyük 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, vegyük fel a kapcsolatot valamelyik STIHL szakszervizzel

Hibaüzenet:
2100 – GPS-védelem
Dokkterület elhagyása
Gép zárolva

Lehetséges ok:
– A robotfűnyírót kivitték a dokkterületről

Megoldás:
– Vigyük vissza a robotfűnyírót a dokkterületre, és adjuk meg a PIN kódot (⇨ 5.10)

Hibaüzenet:
2110 – GPS-védelem
Új telepítési hely
Újratelepítés szüks.

Lehetséges ok:
– A robotfűnyírót másik nyírási területen helyezték üzembe. A másik dokkoló állomás huzaljele már mentve van.

Megoldás:
– Végezzünk újratelepítést (⇨ 11.13)

Üzenet:
2400 – Az iMOW® sikeresen visszaállt a gyári állapotba

Lehetséges ok:
– a robotfűnyíró visszaállt a gyári állapotba

Megoldás:
– hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal

Üzenet:
4000 – Feszültséghiba
Magas- vagy alacsony akkumulátorfeszültség

Lehetséges ok:
– túl magas vagy túl alacsony akkumulátorfeszültség

Megoldás:
– Nincs teendő, szükség esetén automatikusan frissül a firmware.
– Ha a probléma nem szűnik meg, vegyük fel a kapcsolatot valamelyik STIHL szakszervizzel.

Üzenet:
4001 – Hőmérséklethiba
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

---

Üzenet:
4004 – Hajtásleállítási idő túllépve
Jóváhagyás: OK

Lehetséges ok:
– programhiba,
– nem megfelelő a huzalelhelyezés,
– akadályok vannak a határoló huzal környékén

Megoldás:
– hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal
– ellenőrizzük a huzallefektetést az iMOW®Ruler vonalzóval, különös tekintettel a sarkokra (⇨ 12.5),
– távolítsuk el az akadályokat.

Üzenet:
4005 – Késleállítási idő túllépve
Jóváhagyás: OK

Lehetséges ok:
– programhiba,
– a jel megszűnése automatikus üzemmódban (pl. áramszünet miatt)

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)

Üzenet:
4006 – Töltés megszakadt
Jóváhagyás: OK

Lehetséges ok:
– programhiba,
– áramkimaradás töltés közben,
– a robotfűnyíró kigurult a dokkoló állomásból

Megoldás:
– hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal,
– ellenőrizzük a dokkoló állomás áramellátását – a robotfűnyíró dokkolt állapotában a piros LED-nek lassan villognia kell (⇨ 13.1),
– ellenőrizzük a dokkoló állomás megfelelő helyzetét

Üzenet:
4008 – Kezelőpanel érzékelési hiba
Jóváhagyás: OK

Lehetséges ok:
– a vezérlőkonzol nincs megfelelően behelyezve

Megoldás:
– helyezzük be a vezérlőkonzolt,
– hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal

Üzenet:
4009 – Burkolatszenzor üzemzavar
Jóváhagyás: OK

Lehetséges ok:
– elmozdult a burkolat

Megoldás:
– ellenőrizzük a burkolat helyzetét,
– ellenőrizzük a burkolat mozgathatóságát, és szükség esetén tisztítsuk meg a burkolat csapágyazását,
– hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal

Üzenet:
4016 – Eltérés a STOP gomb érzékelőjének jelénél
Jóváhagyás: OK

Lehetséges ok:
– programhiba

Megoldás:
– hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal.

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

Műszaki támogatás és segítségnyújtás a használathoz

A STIHL szakkereskedésekben kaphat műszaki támogatást és segítségnyújtást a használathoz.

Elérhetőség és további információk: https://support.stihl.com/ vagy https://www.stihl.com/.

🛠 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 (⇨ 11.10),
– állítsuk be az aktív időket (⇨ 11.7),
– állítsuk be a „Közepes” vagy a „Magas” biztonsági fokozatot (⇨ 11.15)

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,
– Ha a „Dinamikus” nyírásiterv-típust engedélyezték: 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 (⇨ 11.7),
– engedélyezzük az aktív időt (⇨ 11.7),
– állítsuk be az esőérzékelőt (⇨ 11.11),
– Nincs szükség további teendőre, a „Dinamikus” nyírásiterv-típusnál a gép automatikusan osztja szét a nyírási ciklusokat a hét napjaira – szükség esetén indítsuk el a nyírást az „Indítás” menüben (⇨ 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 (⇨ 9.3),
– 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 nyírás automatikusan folytatódik. Minél hosszabb az áramkimaradás, annál több idő telik el az egyes ellenőrzések között.

Hiba:
A robotfűnyíró nem nyír az „Indítás” menüből történő engedélyezés után

Lehetséges ok:
- alacsony az akkumulátor töltöttsége,
- a gép esőt érzékel,
- a vezérlőkonzol nincs megfelelően behelyezve,
- aktív üzenet van a gépen,
- bekapcsolták a visszahívási funkciót a dokkoló állomáson

Megoldás:
- töltsük fel az akkumulátort (⇨ 15.8),
- állítsuk be az esőérzékelőt (⇨ 11.11),
- 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 engedélyezzük ismét a nyírást a „Indítás” menüből

---

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 (⇨ 9.5),
- állítsuk be az esőérzékelőt (⇨ 11.11), 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 (⇨ 11.7),
- hozzunk létre új nyírási tervet (⇨ 11.7),
- a szép nyírási eredmény eléréséhez a füves terület méretétől függően akár 2 hétre is szüksége lehet a robotfűnyírónak,
- engedélyezzük az esőben történő nyírást (⇨ 11.11), hosszabbítsuk meg az aktív időket (⇨ 11.7)

Hiba:
idegen nyelvű kijelzés

Lehetséges ok:
- megváltozott a nyelvbeállítás

Megoldás:
- állítsuk be a nyelvet (⇨ 11.10)

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 (⇨ 11.7),
- javítsuk ki a határoló huzal lefektetési vonalát (⇨ 12.),
- hozzunk létre új nyírási tervet (⇨ 11.7)

Hiba:
a nyírási ciklusok a szokásosnál jelentősen rövidebbek

Lehetséges ok:
- a fű nagyon magas vagy túl nedves,
- erősen beszennyeződött a gép (nyírószerkezet, hajtott kerekek),

– az akkumulátor elérte az élettartamát

Megoldás:
– állítsuk be a vágási magasságot (⇨ 9.5),
  állítsuk be az esőérzékelőt (⇨ 11.11), 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 elkezdi tölteni az akkumulátort, amint a feszültség egy bizonyos szint alá csökken,
– ellenőrizzük a dokkoló állomás áramellátását (⇨ 9.8),
– helyezzük a robotfűnyírót a nyírási területre, majd küldjük vissza dokkoló állomáshoz (⇨ 11.6), 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 bejárati területénél,
– beszennyeződött hajtott kerekek, illetve alaplemez,
– a határoló huzal helytelen lefektetése a dokkoló állomás környékén,
– a határoló huzal végeit nem rövidítették meg

Megoldás:
– szüntessük meg a dokkoló állomás bejárati 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 (⇨ 9.9),
– a leírtak szerint rövidítsük meg a határoló huzalt, és huzaltartalék nélkül fektessük le, ne tekerjük fel a túlnyúló végeket (⇨ 9.10)

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 (⇨ 11.15),
– fektessük le újból a határoló huzalt, ügyeljünk a megfelelő elhelyezésre a dokkoló állomás környékén (⇨ 9.9), ellenőrizzük, hogy megfelelően csatlakozik-e a határoló huzal a dokkoló állomáshoz (⇨ 9.10).

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 (⇨ 11.13), valamint az iMOW® Ruler vonalzó segítségével a távolságokat (⇨ 12.5),
– ellenőrizzük a határoló huzal elhelyezését, zárjuk ki a túl nagy meredekségű területeket (⇨ 11.13),
– 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 (⇨ 9.5),
– 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 (⇨ 12.)

Hiba:
az ütközésérzékelő nem jelez, amikor a robotfűnyíró akadálynak 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 szegélynyírás,
– túl hosszú nyírási idő,
– indulási pontként történő használat,
– az akkumulátor kezd elhasználódni, és nagyon gyakran kell tölteni,
– kikapcsolt állapotban van az eltolt visszatérési (összekötő) funkció.

Megoldás:
– kapcsoljuk ki, vagy csökkentsük heti egy alkalomra a szegélynyírást (⇨ 11.13),
– csökkentsük a nyírási időt ,
– az adott nyírási területen az összes nyírási ciklust a dokkoló állomástól indítsunk (⇨ 11.14),
– cseréltessük ki az akkumulátort – vegyük figyelembe a kijelzőn megjelenő erre vonatkozó javaslatot (🛠) (⇨ 24.),
– kapcsoljuk be az eltolt visszatérést (összekötő) (⇨ 11.13).

Hiba:
Lenyíratlan fű marad a nyírási terület szélén

Lehetséges ok:
– ki van kapcsolva a szegélynyírás,
– pontatlanul fektették le a határoló huzalt,
– a fűnyíró kés nem éri el a füvet

Megoldás:
– hetente egyszer vagy kétszer végeztessünk szegélynyírást (⇨ 11.13),
– ellenőrizzük a határoló huzal elhelyezését (⇨ 11.13), 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 (⇨ 9.8),
– csatlakoztassuk a határoló huzalt a dokkoló állomáshoz (⇨ 9.10),
– keressük meg a huzalszakadást (⇨ 16.7), és javítsuk ki a határoló huzalt a huzalösszekötők segítségével (⇨ 12.16),
– párosítsuk a robotfűnyírót és a dokkoló állomást (⇨ 11.15),
– 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 percig tart
– alljunk ki az árnyékoló akadályok (pl. fák, előtetők) 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 szakkereskedőnél (🛠)

Hiba:
a robotfűnyíró nem érhető el az alkalmazáson keresztül

Lehetséges ok:
– a rádiómodul inaktív,
– 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,
– kapcsolja be a robotfűnyírót valamelyik gomb megnyomásával, és állítsa be a „Standard” energiamódot (⇨ 11.10),
– csatlakoztassa azt a készüléket az internethez, amelyre az alkalmazást telepítette,
– javítsa ki az e-mail-címet (⇨ 10.),

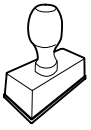
26. Szervizelési időpontok

26.1 Az átadás igazolása

Modell: _____

Sorozatszám:

Dátum: __ __ ____



Következő szervizidőpont

Dátum: __ __ ____

26.2 A szervizelés igazolása

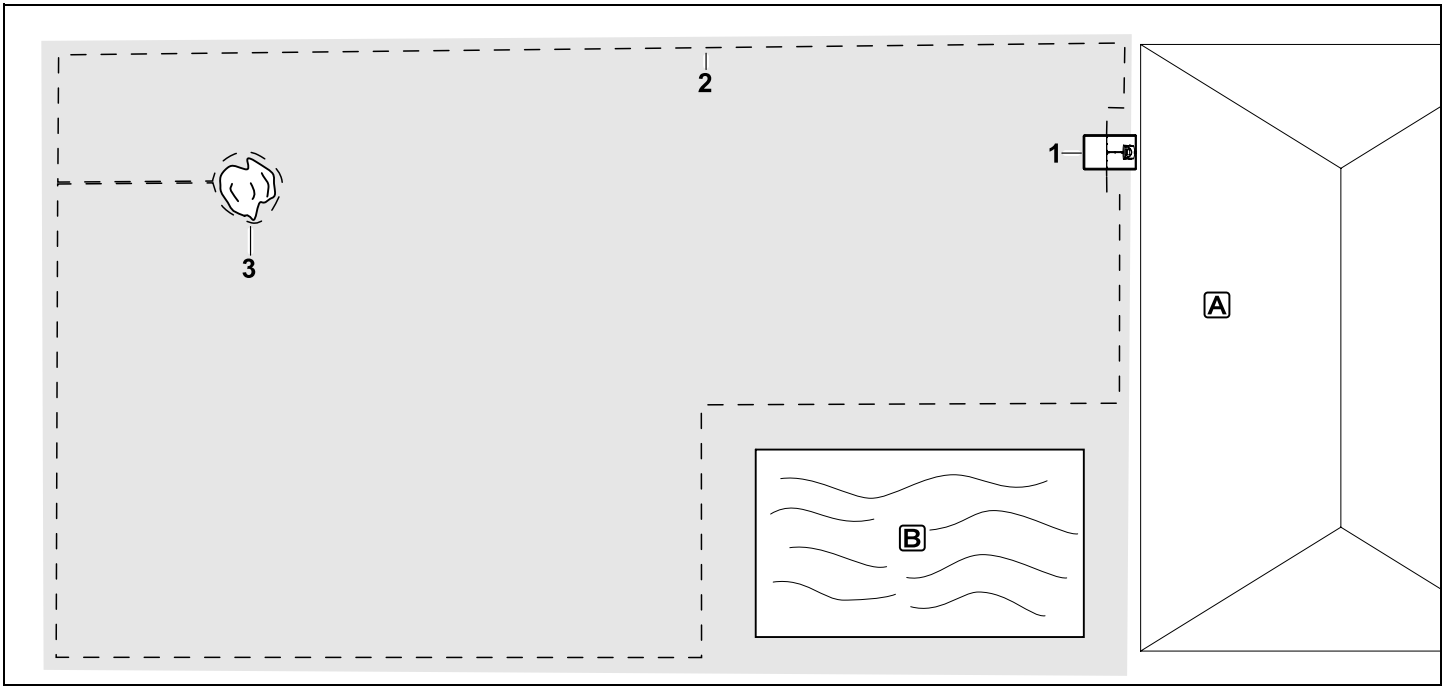
2

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 hellyel (1).

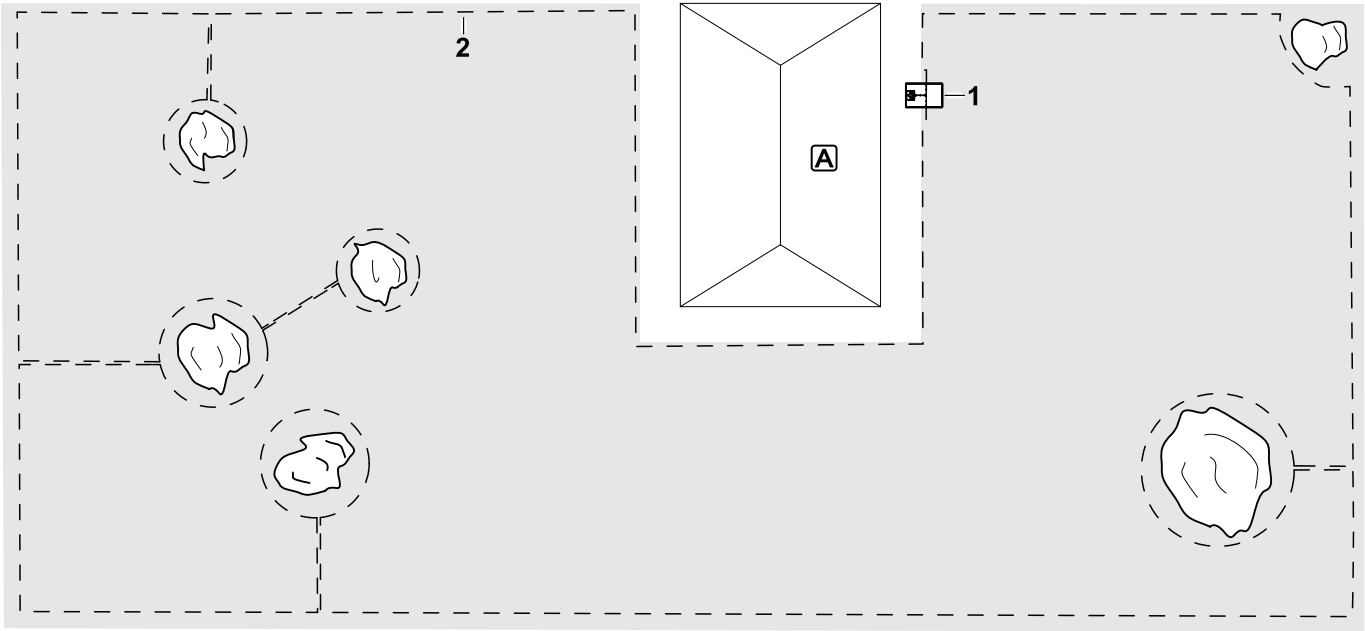
Elzárt terület:
A különálló fa (3) körül kialakítva, a szegélyre merőleges összekötő szakasszal.

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 ± 1cm-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

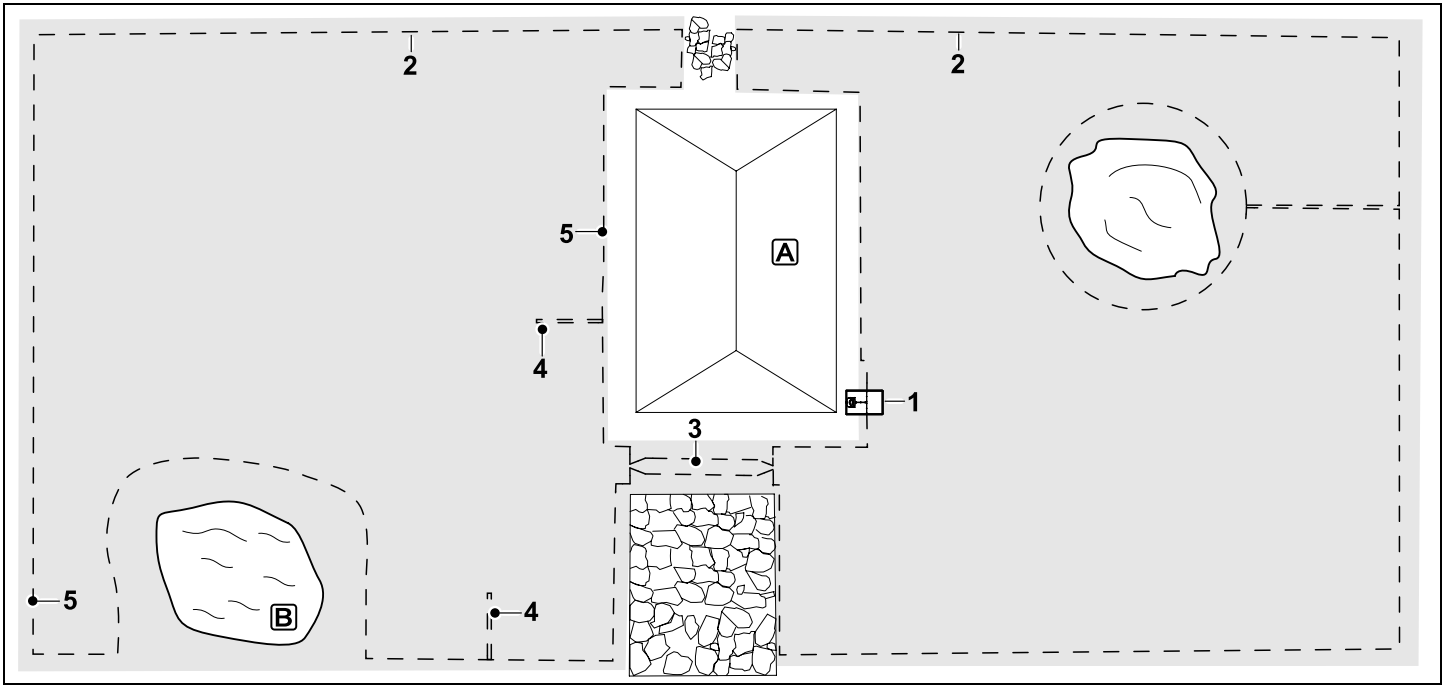
Dokkoló állomás:
Közvetlenül a háznál (A) lévő telepítési hellyel (1).

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 ± 1cm-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.



Két részre osztott nyírási terület tóval és különálló fával

Dokkoló állomás:
Közvetlenül a háznál (A) lévő telepítési hellyel (1).

Elzárt terület:
A különálló fa körül kialakítva, a szegélyre merőleges összekötő szakasszal.

Tó:
Biztonsági okokból (előírt huzaltávolság) a határoló huzalt (2) a tó (B) körül fektetjük le.

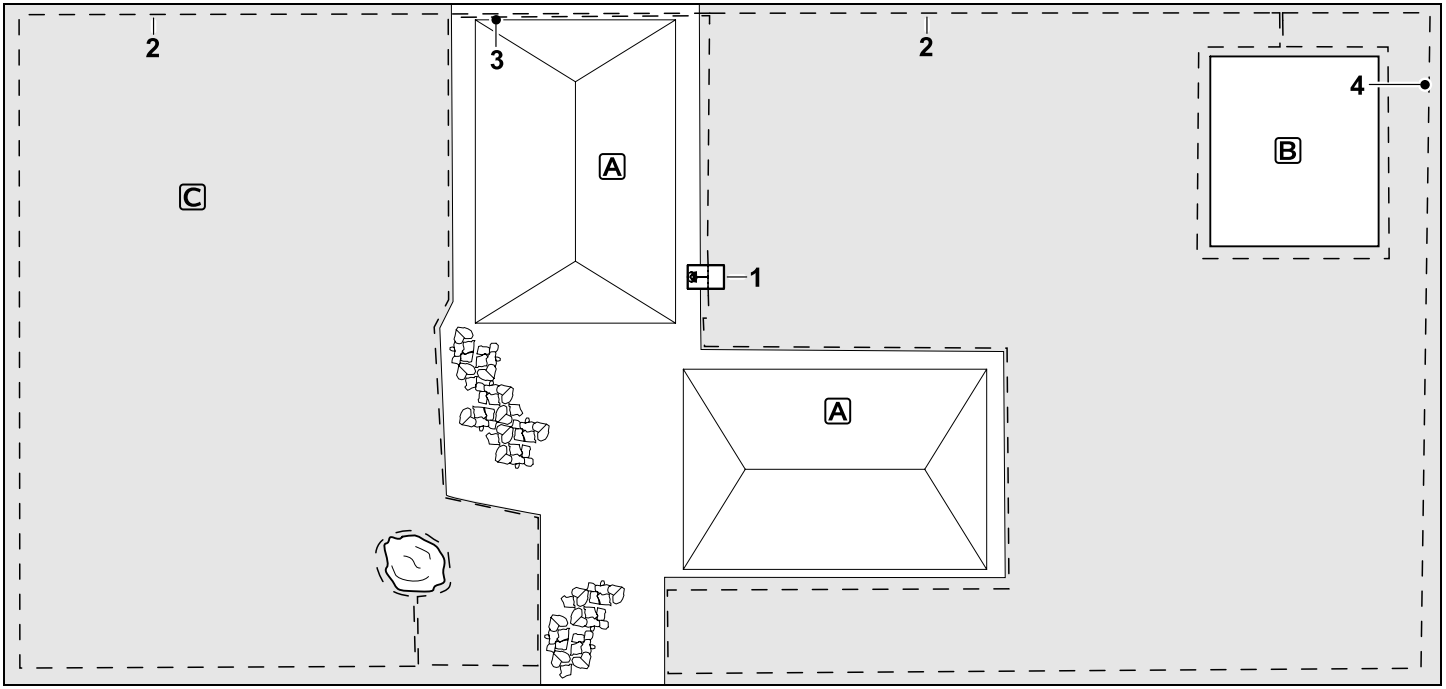
Huzaltávolságok: (⇨ 12.5)
Távolság a szegélytől: **33 cm**
Távolság a ± 1cm-nél kisebb szintkülönbségű, áthaladást nem korlátozó szomszédos területtől (pl. gyalogút): **0 cm**
Távolság a fa körül: **33 cm**
Távolság a vízfelülettől: **100 cm**

Folyosó:
Folyosót (3) kell kialakítani.
Huzaltávolság: **27 cm** (⇨ 12.11)

Keresőhurkok:
Két keresőhurkot (4) kell kialakítani az eltolt visszatérési funkció használatához.(⇨ 11.13)
Minimális távolság a folyosó bejáratától: **2 m**
Ügyelni kell a sarkoktól mért minimális távolság betartására. (⇨ 12.12)

Programozás:
Adjuk meg a nyírási terület teljes méretét, programozzunk be 2 indulási pontot (5) (a dokkoló állomás és a tónál lévő zegzugos sarok közelében) (⇨ 11.14).

Különlegességek:
A lenyíratlan területeket (pl. a tó körül) rendszeresen nyírjuk le kézzel, illetve megfelelő fűszegélynyíróval.



Két részre osztott nyírási terület – a robotfűnyíró nem képes önállóan az egyik területről a másikra eljutni.

Dokkoló állomás:
Közvetlenül a házak (A) mellett lévő telepítési hellyel (1).

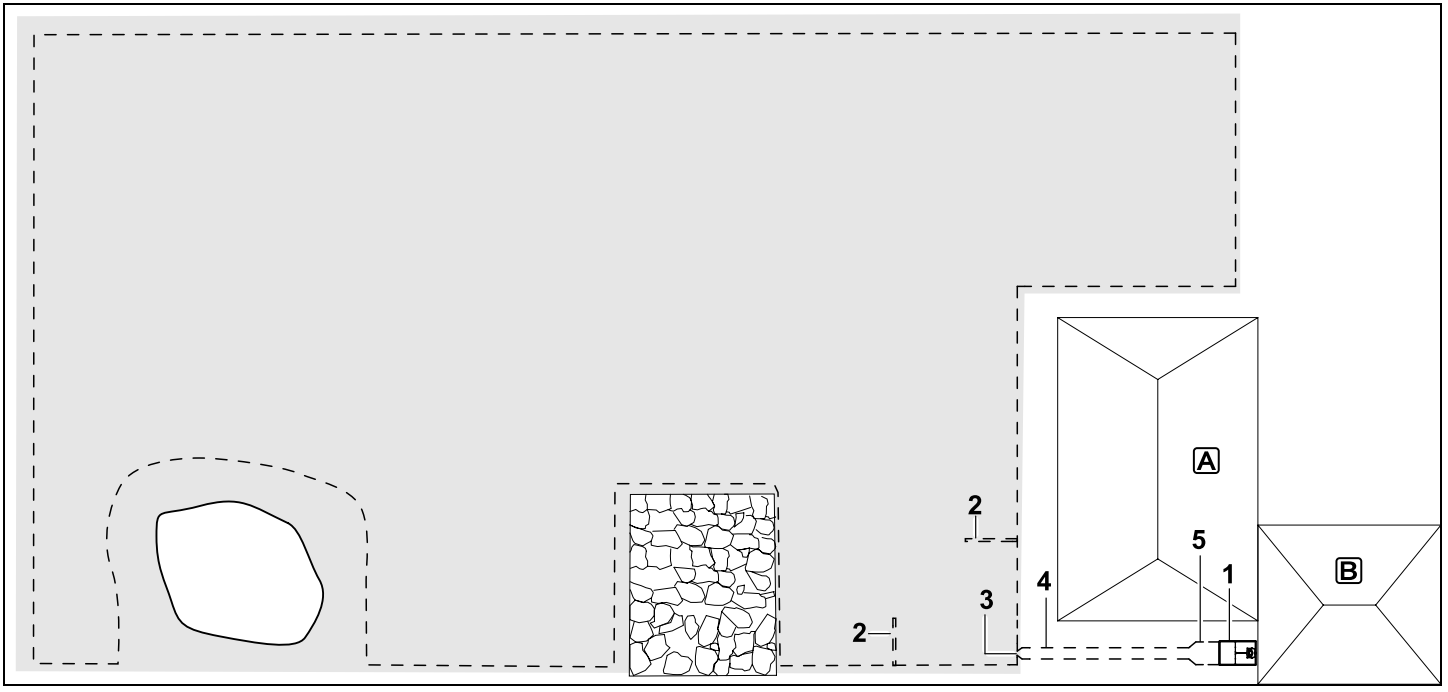
Elzárt területek:
A különálló fa és a zöldségeskert (B) körül kialakítva, a szegélyre merőleges összekötő szakasszal.

Huzaltávolságok: (⇨ 12.5)
Távolság a ±1 cm-nél kisebb szintkülönbségű, áthaladást nem korlátozó szomszédos területtől (pl. burkolt terület): **0 cm**
A magas akadályoktól mért távolság: **33 cm**
A fától mért távolság: **33 cm**
Minimális huzaltávolság a zöldségeskert mögötti szűk területeken: **54 cm**

Mellékterületek:
Egy mellékterületet (C) kell kialakítani, összekötő szakasz (3) a ház teraszán kábelcsatornában.

Programozás:
Határozzuk meg a nyírási terület (mellékterület nélküli) méretét, programozzunk be egy indulási pontot (4) a szűk területen az eltolt visszatérés (⇨ 11.13) használatához – az indulási gyakoriság 10 menetenként 2 menet legyen (⇨ 11.14).

Különlegességek:
Hetente többször vigyük a robotfűnyírót a mellékterületre, és indítsuk el a nyírást az „Indítás” menüben. (⇨ 11.5)
Vegyük figyelembe a lenyírható terület méretét. (⇨ 14.4)
Szükség esetén alakítsunk ki két különálló nyírási területet két dokkoló állomással.



Nyírási terület külső elhelyezésű dokkoló állomással (1)

Dokkoló állomás:
A telepítési hely (1) közvetlenül a garázsnál (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. (⇨ 11.13)
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.(⇨ 11.14)

Különlegességek:
Folyosót (4) kell kialakítani tölcsérszerű bejárattal (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). (⇨ 9.9)
Ügyeljünk a folyosón belüli és a dokkoló állomás melletti helyigényre.

Cienītais klient, cienījamā kliente!

Mēs priecājamies, ka esat izvēlējies STIHL. Mēs attīstām un ražojam savus augstākās kvalitātes izstrādājumus atbilstoši savu klientu prasībām. Šādi rodas izstrādājumi, kas ir īpaši uzticami arī smagos apstākļos.

STIHL nodrošina arī augstāko servisa kvalitāti. Mūsu tirgotāji garantē profesionālas konsultācijas un apmācību, kā arī visaptverošu tehnisku apkalpošanu.

Pateicamies par uzticību un novēlam izbaudīt darbu ar STIHL produktu!

Dr. Nikolas Stihl

SVARĪGI! PIRMS LIETOŠANAS IZLASIET UN SAGLABĀJIET.

1. Satura rādītājs

Par šo lietošanas pamācību 100
Vispārīga informācija 100
Valstu varianti 101
Norādījumi lietošanas pamācības lasīšanai 101
Ierīces apraksts 102
Pļaujmašīna–robots 102
Bāzes stacija 103
Vadības konsole 104
Kā pļaujmašīna–robots darbojas 105
Darbības princips 105
Manuāla pļaušana 106
Drošības ierīces 106
Taustiņš STOP 106
Ierīces bloķēšana 106
Aizsargvāki 106
Darbināšana ar divām rokām 107
Trieciena devējs 107
Pacelšanas aizsardzība 107
Slīpuma sensors 107
Displeja apgaismojums 107
PIN vaicājums 107
GPS aizsardzība 107
Jūsu drošībai 107
Vispārīga informācija 107
Apģērbs un aprīkojums 108
Brīdinājums — elektriskās strāvas risks 109
Akumulators 109
Ierīces transportēšana 110
Pirms ekspluatācijas 110
Programmēšana 111
Darbības laikā 111
Apkope un remonts 113
Uzglabāšana ilgākos ekspluatācijas starplaikos 113
Utilizācija 114
Simbolu apraksts 114
Piegādes komplekts 114
Sākotnējā uzstādīšana 115
Norādes par bāzes staciju 119
Bāzes stacijas pieslēgumi 121
Strāvas vada pievienošana bāzes stacijai 122
Uzstādīšanas materiāls 122
Pļaušanas augstuma iestatīšana 122
Sākotnējās uzstādīšanas norādes 123
Valodas, datuma un laika iestatīšana 123
Bāzes stacijas uzstādīšana 124
Ierobežojošās lentes izvietošana 125
Ierobežojošās lentes pievienošana 128
Pļaujmašīnas–robota un bāzes stacijas savienošana pārī 132
Uzstādīšanas pārbaude 133
Pļaujmašīnas–robota programmēšana 134
Sākotnējās uzstādīšanas pabeigšana 135
Pirmā pļaušanas reize pēc sākotnējās uzstādīšanas 136
iMOW® lietotne 136
Izvēlne 136
Lietošanas norādes 136
Statuss 138
Informācijas zona 139
Galvenā izvēlne 139
Sākums 140
Atgriešanās 140
Pļaušanas grafiks 140
Vēl 141
Iestatījumi 142

Drukāta uz papīra, kas nav balināts ar hloru. Papīrs ir utilizējams. Vāciņi nesatur halogēnus.

iMOW® zāles pļāvējs — ierīces iestatījumi 142
Lietus sensora iestatīšana 142
Statusa rādījuma iestatīšana 143
Uzstādīšana 143
Sākuma punktu iestatīšana 144
Drošība 144
Apkope 146
Informācija 146
Ierobežojošā lenta 147
Ierobežojošās lentes izvietošanas plānošana 148
Pļaujamās platības skices izveidošana 148
Ierobežojošās lentes izvietošana 149
Ierobežojošās lentas pievienošana 149
Lentes atstarpes – iMOW® Ruler izmantošana 149
Asi stūri 150
Šauras vietas 151
Savienojuma posmu uzstādīšana 151
Bloķētas platības 151
Papildu platības 152
Celiņi 152
Aizkavētas atgriešanās meklēšanas cilpas 154
Precīza malu pļaušana 155
Slīpumi pļaujamajā platībā 155
Uzstādiet stieples rezerves 156
Stiepļu savienotāja izmantošana 156
Šauri malu attālumi 156
Dokstacija 157
Bāzes stacijas vadības elementi 157
Norādījumi par pļaušanu 158
Vispārēja informācija 158
Smalcināšana 158
Darbības laiki 158
Pļaušanas ilgums 158
Māju zona (RMI 632 C, RMI 632 PC) 158
Manuāla pļaušana 159
Ierīces sagatavošana darbam 159
Sagatavošana 159
Vadības konsoles noņemšana un ievietošana 159
Programmēto iestatījumu pielāgošana 159
Pļaušana ar automātiku 160
Pļaušana neatkarīgi no darbības laikiem 160
Manuāla pļaušana 161
Pļaujmašīnas–robota pievienošanās bāzes stacijai 161
Akumulatora uzlāde 162
Apkope 162
Apkopes grafiks 163
Ierīces tīrīšana 163
Pļaušanas naža nodiluma robežas pārbaude 163
Pļaušanas naža izņemšana un ievietošana 164
Pļaušanas naža asināšana 165
Piedziņas plāksnes izņemšana un uzstādīšana 165
Stieples lūzuma meklēšana 165
Glabāšana un dīkstāve ziemā 166
Bāzes stacijas demontāža 167
Parastās rezerves daļas 168
Piederumi 168
Nodiluma samazināšana un bojājumu novēršana 168
Vides aizsardzība 169
Akumulatora izņemšana 169
Transportēšana 171
Ierīces pacelšana vai nešana 171
Ierīces nostiprināšana 171
ES atbilstības deklarācija 171
Pļaujmašīna–robots, automātisks un darbināms ar akumulatoru (RMI) ar bāzes staciju (ADO) 171
Tehniskie parametri 172
Ziņojumi 173
Darbības traucējummeklēšana 180
Apkopes grafiks 184
Nodošanas apstiprinājums 184
Apkopes apstiprinājums 184
Uzstādīšanas piemēri 185

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 iespējamas vai paredzamas 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:

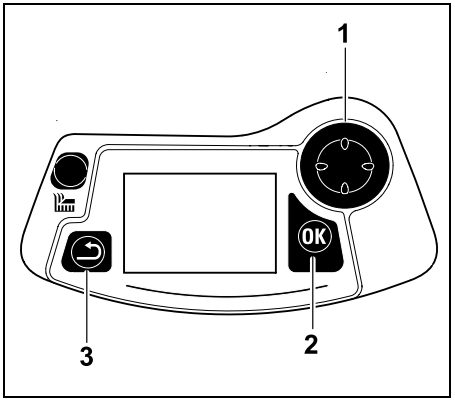
dažus attēlus, kas ir nepieciešami, lai izmantotu ierīci, jūs atradīsiet lietošanas pamācības sākumā.

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.

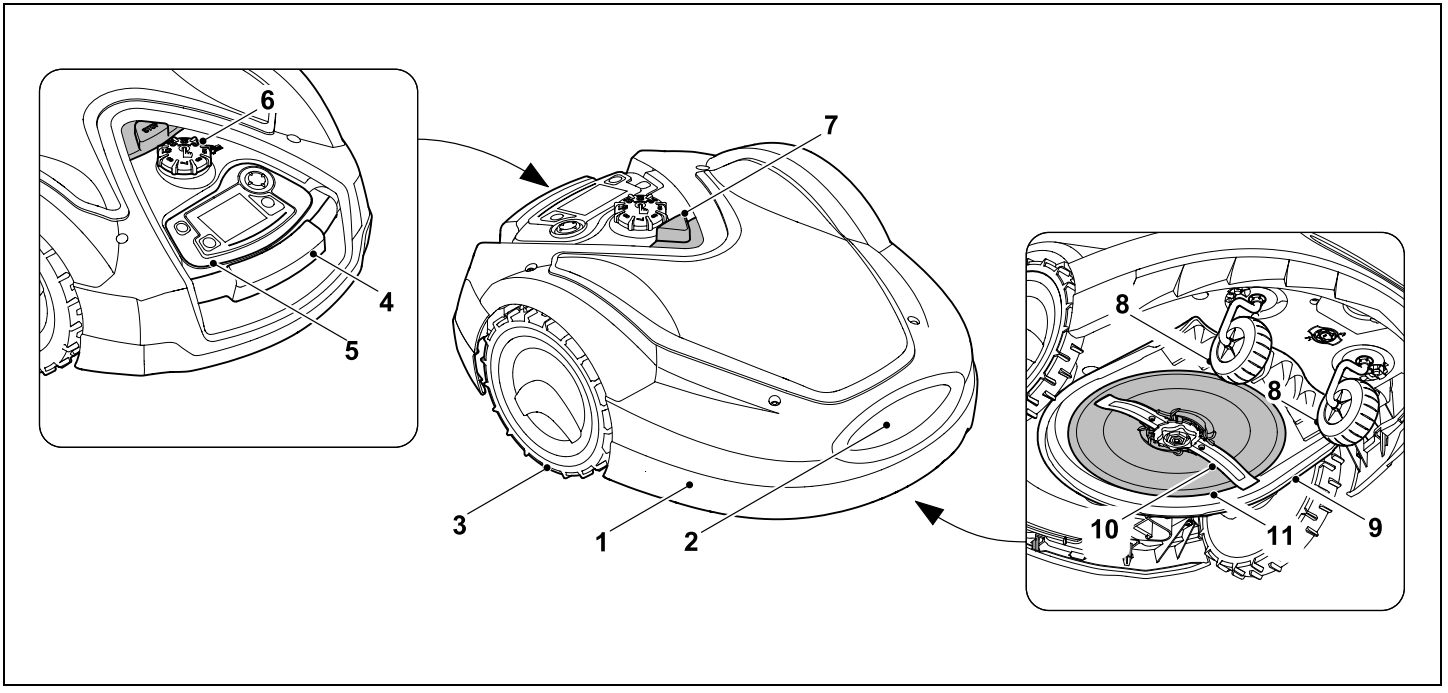
Piemērs:



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 Kustīgs montēts pārsegs (⇨ 5.5), (⇨ 5.6)

2 Uzlādes kontakti: bāzes stacijas pieslēguma kontakti

3 Aizmugurējais ritenis

4 Transportēšanas rokturis (⇨ 21.1)

5 Noņemama vadības konsole (⇨ 3.3), (⇨ 15.2)

6 Grozāmais rokturis pļaušanas augstuma regulēšanai (⇨ 9.5)

7 Taustiņš STOP (⇨ 5.1)

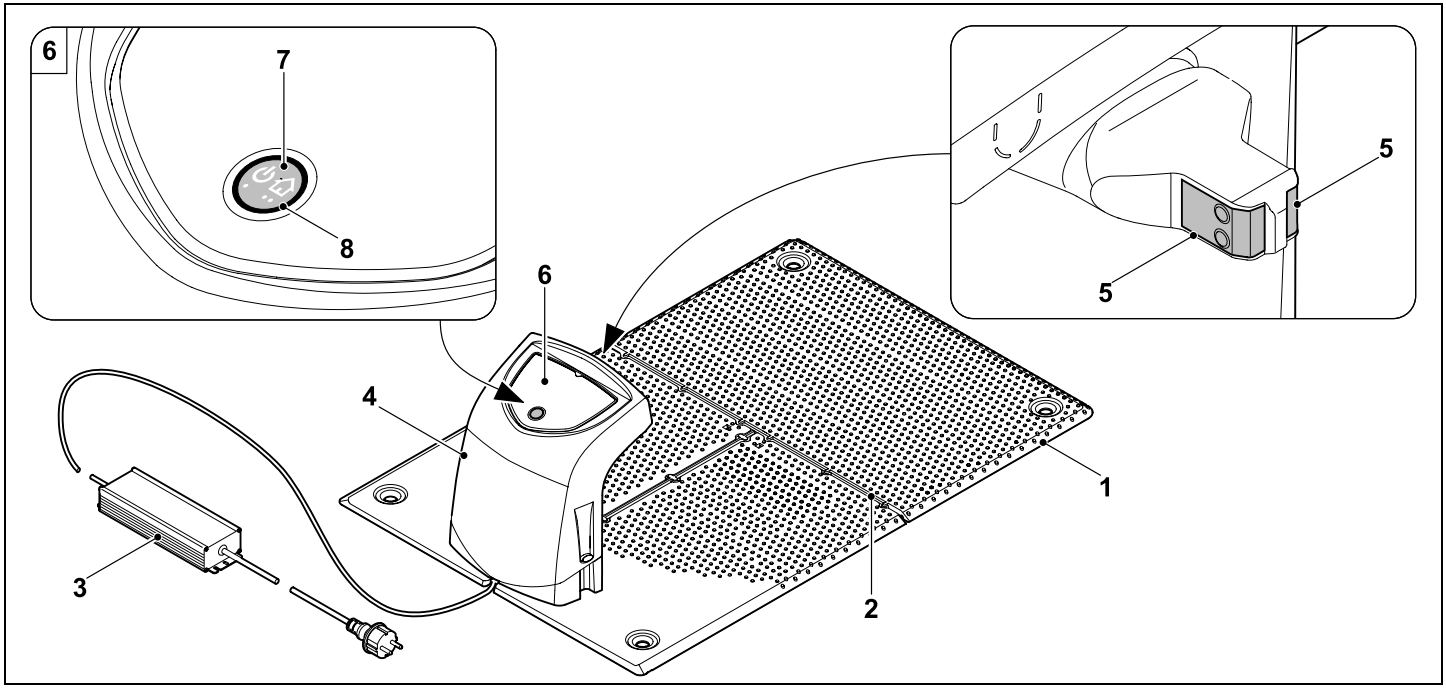
8 Priekšējais ritenis

9 Pļaušanas mehānisms

10 No abām pusēm noasināts pļaušanas nazis (⇨ 16.4)

11 Līdzņēmējdisks

3.2 Bāzes stacija



1 Pamatplāksne

2 Kabeļu vadotnes ierobežojošās lentes ievietošanai (⇨ 9.10)

3 Barošanas bloks

4 Noņemamais vāks (⇨ 9.2)

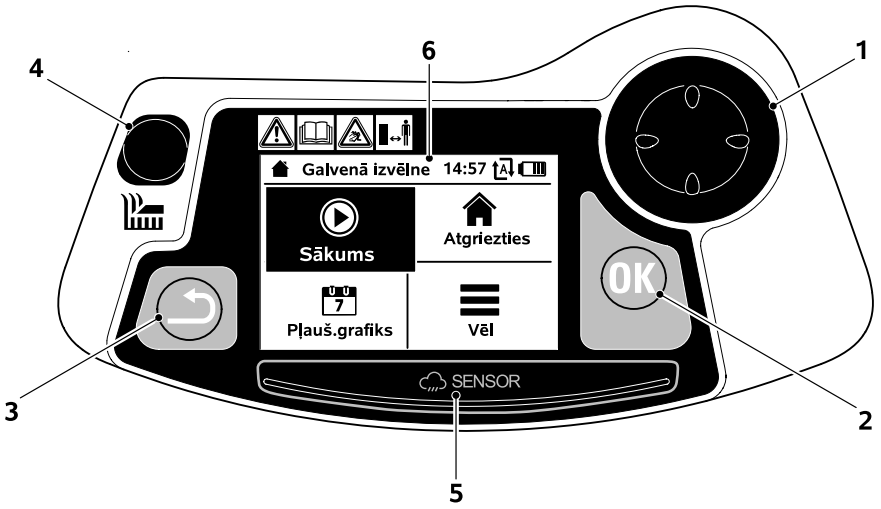
5 Uzlādes kontakti: pļaujmašīnas–robota pieslēguma kontakti

6 Vadības panelis ar taustiņu un LED indikatoru (⇨ 13.1)

7 Taustiņš

8 LED indikators

3.3 Vadības konsole



1 Vadības ierīce:
pļaujmašīnas–robota
vadība (⇨ 15.6)
Pārvietošanās izvēlnēs (⇨ 11.1)

2 Taustiņš OK:
Manuāla pļaušana (⇨ 15.6)
Pārvietošanās izvēlnēs (⇨ 11.1)

3 Taustiņš „Atpakaļ”:
Pārvietošanās izvēlnēs (⇨ 11.1)

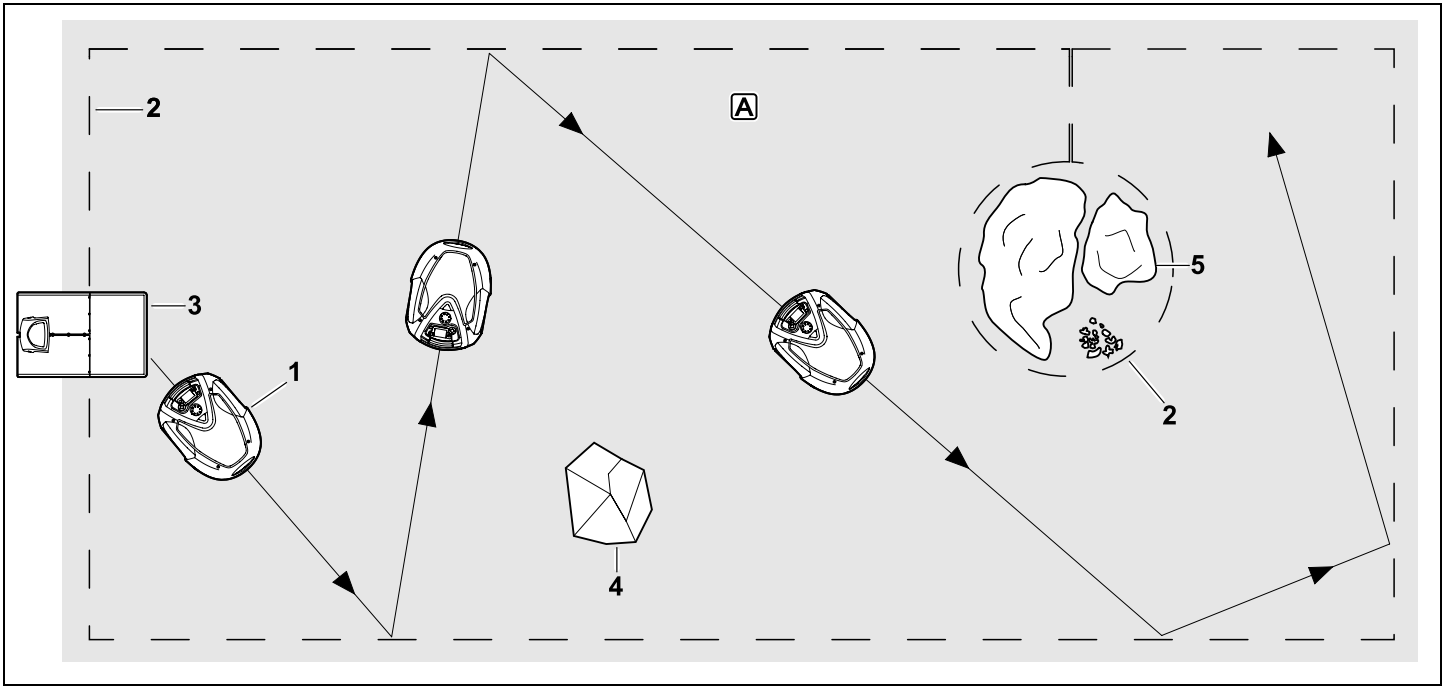
4 Pļaušanas taustiņš:
Manuāla pļaušana (⇨ 15.6)
Pļaušana neatkarīgi no darbības
laikiem (⇨ 15.5)

5 Lietus devējs (⇨ 11.11)

6 Grafiku displejs

4. Kā pļaujmašīna–robots darbojas

4.1 Darbības princips



Pļaujmašīna–robots (1) ir paredzēta automātiskai zālāju apstrādei. Tā pļauj zālāju nejauši atlasītās joslās.

Lai pļaujmašīna–robots atpazītu pļaujamās platības A robežas, ap šo platību jāieklāj ierobežojošā lente (2). Caur to plūst stieples signāls, kuru ģenerē bāzes stacija (3).

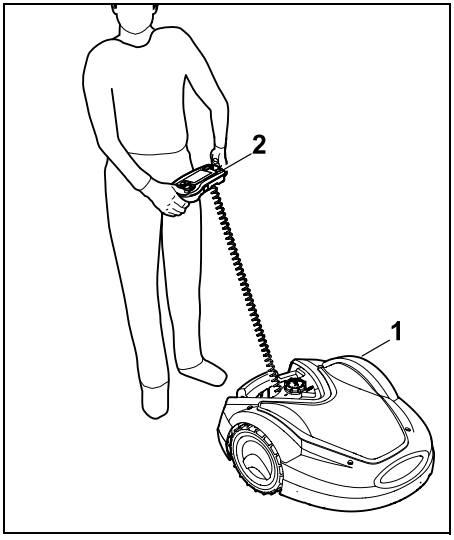
Pļaujmašīna–robots ar trieciena devēju droši nosaka fiksētus šķēršļus (4) pļaujamajā platībā. Platības (5), kurās pļaujmašīna–robots nedrīkst pārvietoties, un šķēršļi, ar kuriem tā nedrīkst sadurties, jānorobežo ar ierobežojošo lenti no atlikušās pļaujamās platības.

Ar aktivizētu automātisko režīmu pļaujmašīna–robots darbības laikā **patstāvīgi atstāj** (⇨ 11.7) bāzes staciju un pļauj zālāju. Lai uzlādētu akumulatoru, pļaujmašīna–robots patstāvīgi pārvietojas uz bāzes staciju. Izvēloties pļaušanas grafiku „Standarts”, pļaujmašīna–robots pļauj un darbības laikā pastāvīgi uzlādējas. Izvēloties pļaušanas grafiku „Dinamiski”, pļaušanas un uzlādes reižu skaits un ilgums darbības laikos tiek pielāgots automātiski.

Ja automātika ir izslēgta un pļaušanas reizēm, **kas nav atkarīgas no darbības laikiem,** pļaušanas operāciju var aktivizēt ar pļaušanas taustiņu vai ar komandu „Sākums”. (⇨ 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 zālāju tieši tāpat, kā izmantojot rokām darbināmo zāles pļāvēju. Lai to darītu, noņemiet vadības konsoli (2), izvēlnē „Vēl” atlasiet iespēju „Manuāla pļaušana”, aktivizējiet pļaušanas nazi un piedziņu un nostājieties pļaujmašīnas–robota aizmugurē. (⇨ 15.6)

Manuālās pļaušanas laikā trieciena devējs un malu ierobežošana ir neaktīvi.

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 „Nospiests 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–robots turpina apstrādāt pļaujamo platību saskaņā ar pļaušanas grafiku.
Ja **Nē**, pļaujmašīna–robots apstājas pļaujamajā platībā un automātiskais režīms tiek izslēgts. (⇨ 11.7)

Turot nospiestu taustiņu STOP ilgāku laiku, papildus tiek aktivizēta ierīces bloķēšana. (⇨ 5.2)

5.2 Ierīces bloķēšana

Pļaujmašīna–robots jābloķē vienmēr pirms apkopes un tīrīšanas, pirms transportēšanas, kā arī pirms pārbaudes.
Ja ir aktivizēta ierīces bloķēšana, pļaujmašīnu–robotu nav iespējams lietot.

Ierīces bloķēšanas **aktivizēšana**:

– turot nospiestu **taustiņu STOP**;

– izvēlnē **„Vēl”**;

– izvēlnē **„Drošība”**.

Ierīces bloķēšanas aktivizēšana izvēlnē „Vēl”:

- izvēlnē „Vēl” atlasiet „Bloķēt iMOW®” un apstipriniet ar taustiņu OK. (⇨ 11.8)

Ierīces bloķēšanas aktivizēšana izvēlnē „Drošība”:

- izvēlnē „Vēl” atveriet apakšizvēlni „Iestatījumi” un „Drošība”. (⇨ 11.15)
- Atlasiet ierakstu „Ierīces bloķēšana” un nospiediet pogu OK.

Ierīces atbloķēšana

- Ja nepieciešams, aktivizējiet 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–robots ir aprīkots 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–robots ir aprīkota ar mobilu pārsegu, ko izmanto kā trieciena sensoru. Ierīce nekavējoties apstājas, ja automātiskajā režīmā saskaras ar stingru šķērsli, 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 šķērsli 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–robots 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 pārsniegts pieļaujamais 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–robots ir skaidri redzams pat tumsā.

5.9 PIN vaicājums

Kamēr ir aktivizēts PIN vaicājums, ja pēc pļaujmašīnu–robotu pacelšanas vienas minūtes laikā netiek ievadīts PIN kods, atskan trauksmes signāls. (⇨ 11.15)

Pļaujmašīnu–robotu drīkst darbināt tikai ar piegādāto bāzes staciju. Papildu bāzes stacija ir jāsavieno pārī ar pļaujmašīnu–robotu. (⇨ 11.15)

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. (⇨ 11.15)

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. Glabājiet 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.

Termins „izmantošana” ietver visus darbus pie pļaujmašīnas–robota, bāzes stacijas un ierobežojošās lentas.

„Lietotājs” ir:

– persona, kas pārprogrammē pļaujmašīnu–robotu vai veic esošā programmējuma izmaiņas;
– persona, kas veic darbu pie pļaujmašīnas–robota;
– persona, kas iedarbina vai aktivizē ierīci;
– persona, kas uzstāda vai noņem ierobežojošo lentu vai bāzes staciju.

Šajā lietošanas pamācībā jēdziens „lietošana” attiecas arī uz **iMOW® lietotnes** lietošanu.

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.

Pārliecinieties, ka lietotājam ir pietiekamas fiziskās, maņu un garīgās spējas lietot ierīci un strādāt ar to. Ja lietotāja fiziskās, maņu vai garīgās spējas ir ierobežotas, lietotājs drīkst strādāt tikai atbildīgās personas uzraudzībā vai saskaņā ar tās norādījumiem.

Pārliecinieties, ka lietotājs ir pilngadīgs vai atbilstoši valsts noteikumiem tiek profesionāli apmācīts.

Uzmanību - negadījumu risks!

Pļaušanas laikā bērni nedrīkst atrasties pie ierīces un pļaujamā platībā.

Pļaušanas laikā suņi un citi mājdzīvnieki nedrīkst atrasties pie ierīces un pļaujamā 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 pļaujmašīnas–robota vai sēdēt uz tā.

Uzmanību – negadījumu risks!

Pļaujmašīna–robots ir paredzēta automātiskai zālāja kopšanai un manuālai zālāja pļaušanai. 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, dzīvžogu un krūmāju apgriešanai;
- augu stīgu apgriešanai;
- zālāja kopšanai jumta terašu un balkonu apstādījumos;
- koku un dzīvžogu atgriezumu sagatavošanai un smalcināšanai;
- celiņu tīrīšanai (nosūkšanai, aizpūšanai);
- zemes pacēlumu, piemēram, kurmju rakumu, nolīdzināšanai.

6.2 Apģērbs un aprīkojums

Valkājiet izturīgus apavus ar zolēm, kurām ir laba saķere, un nekad nestrādājiet ar basām kājām vai sandalēs, piemēram,

- ja pļaujmašīna–robots tiek vadīta no vienas vietas uz otru, izmantojot vadības konsoli,
- ja darbības laikā pietuvinat pļaujmašīnu–robotu,
- manuāli pļaujot zālienu. (⇨ 15.6)

Uzstādīšanas, apkopes darba un visu pārējo darbu laikā pie ierīces un bāzes stacijas valkājiet piemērotu darba apģērbu.

Nekad nevalkājiet vaļīgu apģērbu, kas var ieķerties kustīgajās daļās, — arī rotaslietas, kaklasaiti vai šalli.

Valkājiet garās bikses, jo īpaši,

– ja darbības laikā pietuvinat pļaujmašīnu–robotu,

– manuāli pļaujot 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 pļaušanas 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 pārveidot maiņstrāvas adaptera pievienošanas vadus (piem., saīsināt). Kabeli starp maiņstrāvas adapteri un bāzes staciju nedrīkst pagarināt.

Bāzes stacijas elektronikai drīkst pievienot tikai sausu un tīru kontaktspraudni.

Gādājiet, 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 tādam 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 pļaujmašīnā–robotā. Tur tas tiek optimāli aizsargāts un uzlādēts, kad pļaujmašīna–robots atrodas bāzes stacijā. Aizliegts lietot cita tipa lādētāju. Nepiemērota lādētāju 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.

Sprādzienbīstamība! Aizsargājiet akumulatoru no tiešas saules gaismas, karstuma un uguns 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 kontaktus aizliegts savienot ar metāla priekšmetiem (īsslēgums). Īsslēgums var bojāt akumulatoru.

Neizmantotu akumulatoru turiet tālāk no metāla priekšmetiem (piem., naglām, monētām, rotaslietām). Neizmantojiet metāla transportēšanas konteinerus — **sprādzienbīstamība un ugunsgrēka risks!**

Akumulatoru nepareizi izmantojot, var noplūst šķidrums — izvairieties no kontakta ar to! Ja nejauši rodas kontakts ar to, noskalojiet ar ūdeni. Ja šķidrums nokļūst acīs, meklējiet medicīnisko 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 pļaujmašīnas–robota pacelšanas, aktivizējiet ierīces bloķēšanu. (⇨ 5.2)

Pirms transportēšanas ļaujiet ierīcei atdzist.

Paceļot un nesot izvairieties no saskares ar pļaušanas nazi. Pļaujmašīnu–robotu drīkst pacelt tikai aiz transportēšanas roktura, nekad aiz ierīces apakšas.

Ņemiet vērā ierīces svaru un izmantojiet, ja nepieciešams, piemērotus iekraušanas palīglīdzekļus (pacelšanas ierīces).

Ierīce un līdzi 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 pļaujmašīnā–robotā.

6.6 Pirms ekspluatācijas

Pārliecinieties, vai ikviena persona, kas izmanto šo ierīci, ir iepazinusies ar tās lietošanas pamācību.

Lai uzstādītu bāzes staciju un ierobežojošo (⇨ 9.) lentu, ievērojiet norādījumus (⇨ 12.).

Ierobežojošai lentai un strāvas vadam ir jābūt labi nostiprinātiem augsnē, lai tie neizraisītu paklupšanas 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 rāpuļiem, piemēram, skudrām vai gliemežiem, —- īpaši izvairieties no skudru pūžņiem un kompostēšanas laukumiem.

Platības, kurās pļaujmašīna-robots nevar braukt droši (piem., pastāv kritiena risks), ir jānorobežo ar ierobežojošo lentu. STIHL iesaka darbināt pļaujmašīnu–robotu tikai uz mauriņa un stingra ceļa (piemēram, asfaltētiem piebraucamajiem ceļiem).

Pļaujmašīna–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 jebkādus citus svešķermeņus, kas var tikt izmesti no ierīces.
Pēc ierobežojošās lentas uzstādīšanas, it īpaši no pļaujamās platības, jāizvāc visi darbarīki. Salauzti vai bojāti fiksēšanas elementi jāizvelk no velēnas un jāiznīcina.

Regulāri pārbaudiet, vai pļaujamajā 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, nolietotās 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 kontaktligzdu.
– Barošanas bloka pievienošanas vada izolācija un kontaktdakša ir teicamā stāvoklī.
– Visa ierīce (korpuss, pārsegs, stiprinājuma elementi, pļaušanas nazis, nažu vārpsta u. c.) nav nodilusi vai bojāta.
– Pļaušanas 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 pievilkšanas 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)

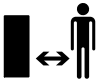
Jo īpaši programmēšana ir jāpielāgo arī tā, lai pļaušanas operācijas laikā neatrastos bērni, skatītāji vai dzīvnieki platībā, kas jāpļauj.

Programmēšanas izmaiņas, kas tiek veiktas **iMOW® lietotnē,** modeļos **RMI 632 C,RMI 632 PC** var izraisīt darbības, kuras ir negaidītas citām personām. Tāpēc visas iesaistītās personas ir jāinformē par izmaiņām pļaušanas grafikā.

Pļaujmašīnu–robotu nedrīkst darbināt vienlaicīgi ar laistītāju, attiecīgi ir jāpielāgo programmēšana.

Pārliecināties, vai pļaujmašīnā–robotā ir iestatīts pareizs datums un pareizs laiks. Ja nepieciešams, labojiet šos iestatījumus. Nepareizas vērtības var izraisīt pļaujmašīnas–robota nevēlamu izslēgšanu.

6.8 Darbības laikā



Trešās personas, jo īpaši bērni un dzīvnieki, jāizsargā no bīstamās platības.

Nekad neļaujiet bērniem tuvoties pļaujmašīnai–robotam tās darbības laikā vai ar to rotaļāties.

Pļaušanas sākšana no **iMOW® lietotnes** modeļiem **RMI 632 C, RMI 632 PC** var būt negaidīta citām personām. Tāpēc pirms iespējamām pļaujmašīnas–robota darbībām informējiet iesaistītās personas.

Nekad neļaujiet pļaujmašīnai–robotam darboties bez uzraudzības, ja zināt, ka tuvumā atrodas dzīvnieki vai personas, jo īpaši bērni.

Ja pļaujmašīna–robots tiek izmantota publiskās vietās, pļaujamo platību tuvumā noteikti jāuzstāda zīmes ar tālāk norādīto tekstu:
„Brīdinājums! Automātisks zālespļāvējs! Ievērojiet attālumu no iekārtas! Uzmaniet bērnus!”

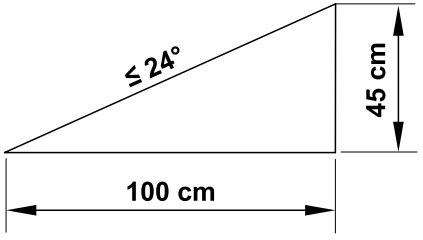
Uzmanību – savainojumu risks!
Nekad nepieskarieties ar rokā vai kājām pie rotējošām detaļām, nelieciet rokas vai kājas zem tām. Nekad nepieskarieties rotējošam nazim.

Pirms negaisa vai zibens apdraudējuma atvienojiet strāvas padevi no elektrotīkla. Pļaujmašīnu–robotu tādā gadījumā nedrīkst darbināt.

Pļaujmašīnu–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.



Ņemiet vērā griešanas darbarīka brīvskrējienu; 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 pārnešanas;
– pirms ierīces transportēšanas;
– pirms ierīces bloķēšanas ierīču noņemšanas vai aizsērējumu tīrīšanas;
– pirms darbībām ar pļaušanas nazi;
– pirms ierīce jāpārbauda vai jātīra;
– ja ir bijusi saskare ar svešķermeni, vai arī pļaujmašīna–robots 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.
Pļaujmašīnu–robotu nedrīkst darbināt, jo īpaši ar bojātu vai saliektu naža vārpstu vai ar bojātu vai saliektu pļaušanas nazi.
Ja jums nav nepieciešamo zināšanu, uzticiet remontu veikt speciālistam — STIHL iesaka savu specializēto izplatītāju.

Pirms ierīces atstāšanas pļaujmašīnas–robota drošības iestatījumi ir jāpielāgo tā, lai nepiederošas personas to nevarētu darbināt. (⇨ 11.15)

Manuāla pļaušana.

Uzmanīgi iedarbiniet ierīci, ievērojot norādījumus nodaļā „Manuāla pļaušana”. (⇨ 15.6)

Strādājiet tikai dienas gaismā vai labā mākslīgā apgaismojumā.

Nekādā gadījumā mehāniski nebloķējiet ierīces taustiņus, it sevišķi pļaušanas taustiņu.

Lietotājam vienmēr jāatrodas aiz ierīces. Vienmēr raugieties, lai būtu pietiekams attālums no kājām līdz nazim.

Nekad neskrieniet pļaušanas laikā, lai novērstu savainošanās riskus, kurus var izraisīt paslīdēšana, paklupšana u. c. negadījumi.

Apgriežot pļaujmašīnu–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 pļaušanas uz mitras pamatnes.

Gādājiet, lai ierīce nogāzēs vienmēr būtu stabila, un izvairieties pļaut pārāk stāvās nogāzēs.

Pļaujiet šķērsām pret nogāzi, bet nekad nepārvietojieties pa to augšup vai lejup, kā arī vienmēr raugieties stāvēt augstāk par pļaujmašīnu–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 pļaušanas 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 pļaujmašīnu–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 pļaujmašīnai–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 pļaujmašīnas–robota programmēšanu. Jo īpaši jābūt iestatītam datumam un laikam.

Tīrīšana:

visa ierīce ir rūpīgi jātīra periodiskos laika intervālos. (⇨ 16.2)

Nekad nevērsiet ūdens strūklu (īpaši augstspiediena tīrītāju) uz dzinēja detaļām, blīvējumiem, elektriskajām sastāvdaļām un gultņu vietām. Tā rezultātā var rasties bojājumi vai var būt nepieciešams dārgs remonts. Ierīci nedrīkst tīrīt ar tekošu ūdeni (piem.,ar dārza šļūteni). Neizmantojiet agresīvus 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 palīglīdzekļu, **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 stigri 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 nolietojušās vai 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 (⇨ 11.15)
– Pārslēdziet pļaujmašīnu–robotu ziemas glabāšanas režīmā (⇨ 11.16)

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.

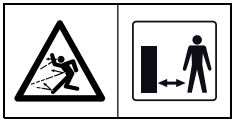
Pārliecinieties, vai nolietotā ierīce tiek utilizēta atbilstoši noteikumiem. Pirms utilizēšanas ierīci padariet nelietojamu. Lai novērstu nelaimes gadījumus, noņemiet pļaujmašīnas–robota maiņstrāvas adaptera, akumulatora un vadības konsoles strāvas vadu.

Iespējams savainoties ar pļaušanas asmeni!
Arī nolietotu zāles pļāvēju nekad neatstājiet bez uzraudzības. Gādājiet, lai iekārta un jo īpaši pļaušanas asmens būtu bērniem nepieejamā vietā.

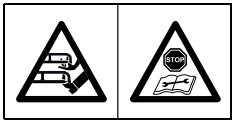
Akumulators jāutilizē atsevišķi no ierīces. Pārliecinieties, vai akumulators tiek utilizēts drošā un videi draudzīgā veidā.

7. Simbolu apraksts

Brīdinājums!
Pirms ekspluatācijas uzsākšanas izlasiet lietošanas pamācību.



Brīdinājums!
Ekspluatācijas laikā saglabājiet drošu attālumu no ierīces.
Neļaujiet nepiederīgām personām uzturēties bīstamajā zonā.



Brīdinājums!
Bloķējiet ierīci, pirms tā tiek pacelta vai pirms pie tās tiek veikti darbi.

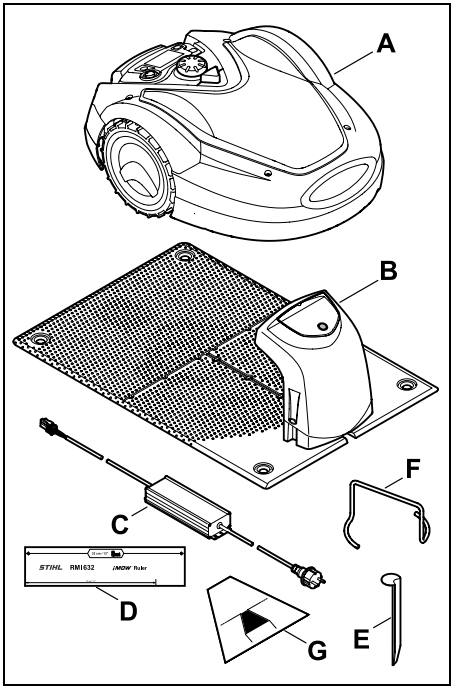
Brīdinājums!
Nesēdiet vai nekāpiet uz ierīces.

Brīdinājums!
Nekad nepieskarieties rotējošajam nazim.

Brīdinājums!
Pļaušanas laikā nepieļaujiet bērnu atrašanos pie ierīces un pļaujamā platībā.

Brīdinājums!
Pļaušanas laikā nepieļaujiet suņu un citu mājdzīvnieku atrašanos pie ierīces un pļaujamā platībā.

8. Piegādes komplekts



Poz.	Apzīmējums	Skaits
A	Pļaujmašīna–robots	1
B	Bāzes stacija	1
C	Barošanas bloks	1
D	iMOW® Ruler	2

Poz.	Apzīmējums	Skaits
E	Bāzes stacijas tapa	4
F	Līdzņēmējdiska noņēmējs	1
G	Celiņu šabloni	1
–	Lietošanas pamācība	1

9. Sākotnējā uzstādīšana

Vienkāršai, ātrai un robustai uzstādīšanai ņemiet vērā un ievērojiet prasības un norādījumus, jo īpaši 33 cm lentes attālumu izvietojot. (⇨ 12.)

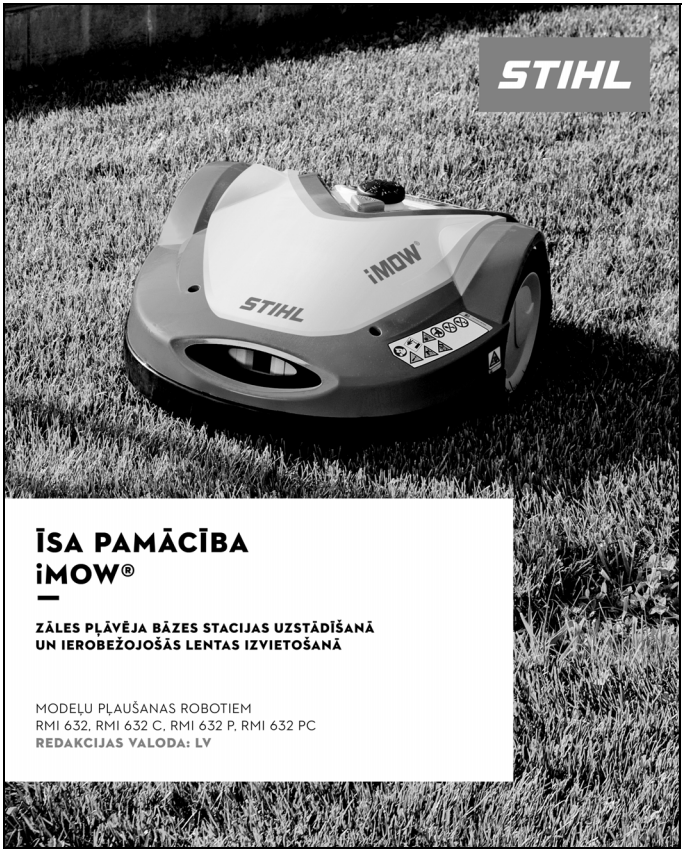
Pastāv iespēja palielināt nopļauto platību, izvietojot ierobežojošo lentu tuvāk malai. (⇨ 12.17) Drošai funkcionēšanai jāpielāgo lentes attālums, izvietojot to gar publiskām vietām.

iMOW® īsā pamācība

Kā noderīgs papildmateriāls pļaujmašīnai–robotam ir pievienota atsevišķa īsā pamācība ar norādēm par bāzes stacijas uzstādīšanu un ierobežojošās lentas izvietošanu. Plašāku informāciju skatiet šīs lietošanas pamācības attiecīgajās nodaļās. Vienmēr izmantojiet īso pamācību kopā ar pļaujmašīnas–robota lietošanas pamācību.

iMOW® īsā pamācība

Samazināts 1. lapas attēlojums:



iMOW® īsā pamācība

Samazināts 2. un 3. lapas attēlojums:

PAMATUZSTĀDĪŠANA

IEKŠĒJĀS BĀZES STACIJAS POZICIONĒŠANA UN IEROBEŽOJOŠĀS LENTAS IZVIETOŠANA

IZMANTOJIET ŠO ĪSO PAMĀCĪBU TIKAI KOPĀ AR PĻAUŠANAS ROBOTA LIETOŠANAS PAMĀCĪBU.

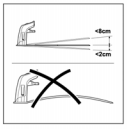
1. Pirms uzstādīšanas, uzzīmējiet dārza skici.
2. Uzstādiet bāzes staciju piemērotā vietā un uzlādējiet tur iMOW® zāles pļāvēju.
3. Pamodiniet iMOW® zāles pļāvēju, nospiežot taustiņu „OK", un sekojiet instrukcijām līdz „Izvietot lentu".
4. Atstarpju ierīkošanai izmantojiet iMOW® Ruler šablonu un celiņu šablonus.
5. Turpiniet uzstādīšanu ar „Pieslēgt lentu" un sekojiet instrukcijām līdz beigām.

STIHL iMOW® pļaušanas roboti ievēro visus spēkā esošos drošības standartus. Tomēr ievērojiet:
iMOW® pļaušanas robots nav rotaļlieta. iMOW® pļaušanas robota darbības laikā darba apvidū nedrīkst atrasties bērni, skatītāji un dzīvnieki.

Sagatavošanās pasākumi uzstādīšanai:
- Pirms lietošanas ar parastu zālespļāvēju nopļaujiet zālienu ≤ 6 cm augstumā.
- Pļaujamās platības nedrīkst pārklāties. Minimālais attālums starp ierobežojošajām lentām ≥ 1 m.
- Maksimālais attālums starp iMOW® pļaušanas robotu un ierobežojošo lentu: 35 m.
- Iestatiet iMOW® zāles pļāvēja pļaušanas augstumu. Ieteikums: 5. pļaušanas augstums.
- Ieteicams attālums no traucējumu avotiem kā, piemēram, metāliem.

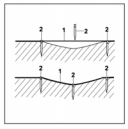
9.1/9.5/9.9

Piederums AKM 100 maziem dārziem:
Perimetra stiepļu garumam kas ≤ 80 m.
9.9

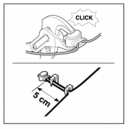


Bāzes stacijas pozīcija:
- ēnaina, aizsargāta, horizontāla
- attālums līdz bloķētai platībai: ≥ 2 m
- Ieteicama kontaktligzda ar pārsprieguma aizsardzību.

9.1/12.9



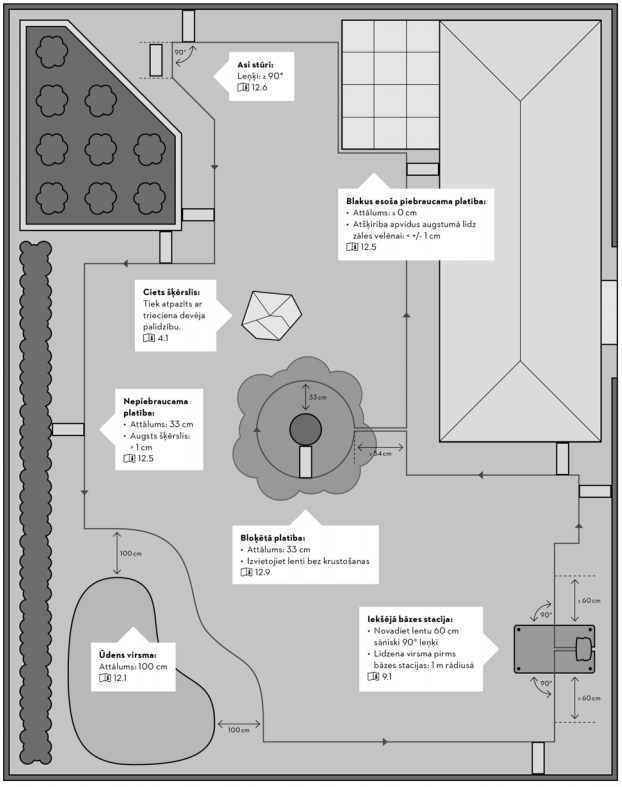
Ierobežojošās lentas izvietošana:
Izvietojiet ierobežojošo lentu (1) virs zemes vienmērīgos attālumos un nostipriniet ar fiksēšanas elementiem (2). Nelīdzenumiem izmantojiet papildus fiksēšanas elementus. Izvietojiet lenti bez krustošanas.
12.3



Pareiza lentas savienotāju uzstādīšana:
Vaļīgus, neizolētus lentas galus ievietojiet līdz galam lentas savienotājā. Lentas savienotāju saspiediet ar piemērotām knaibām – pievērsiet uzmanību pareizai nofiksēšanai.
12.16

Atbalsta dienestu: https://support.stihl.com/

Lietošanas pamācība | Ierobežojošā lenta | iMOW® Ruler | Celiņu šabloni

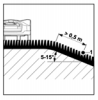


Ilustrācija nav mērogā

Samazināts 4. lapas attēlojums:

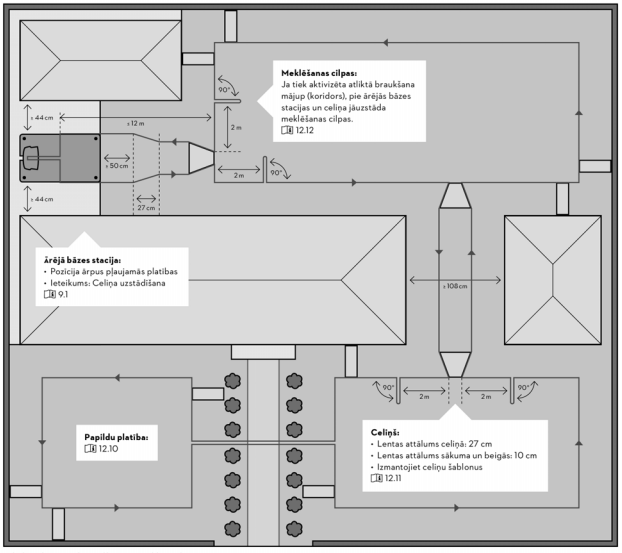
PAPLAŠINĀTA UZSTĀDĪŠANA

ĀRĒJĀS BĀZES STACIJAS POZICIONĒŠANA UN IEROBEŽOJOŠĀS LENTAS IZVIETOŠANA ĪPAŠOS GADĪJUMOS



Slīpumi pļaujamajā platībā:
Lai pļaušanas robots pļautu slīpu zonu pļaujamajā platībā automātiski un bez traucējumiem, ierobežojošā lenta jāuzstāda nogāzē (1) ar minimālo attālumu no reljefa malas. Attālums: 0,5 m
12.14

Sākuma punkti:
Pļaujamajām platībām, kurām var piekļūt, šķērsojot celiņu vai izmantojot ārējo bāzes staciju, jābūt vienam sākuma punktam.
9.8/11.14/12.11



Ilustrācija nav mērogā

Atbalsta dienestu: https://support.stihl.com/ 0477-810-1967 LV-22

9.1 Norādes par bāzes staciju

Prasības bāzes stacijas vietai:

– **Pasargāta, ēnaina.**
Tieša saules staru iedarbība var sakarsēt ierīci un pagarināt akumulatora uzlādes laiku.
Uz bāzes stacijas var uzstādīt saules aizsargu, 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.

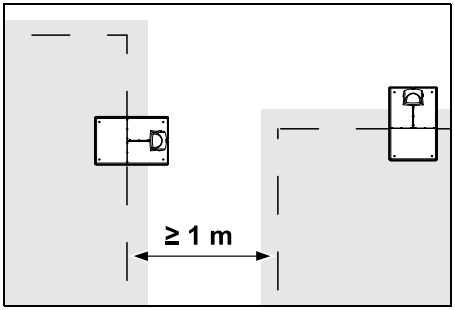
– **Piemērotas kontaktligzdas tiešā tuvumā.**
No bāzes stacijas kontaktligzda drīkst atrasties tikai tik tālu, lai attiecīgo strāvas vadu varētu pieslēgt gan pie bāzes stacijas, gan pie kontaktligzdas — nemainiet barošanas bloka strāvas vadu.
Ieteicams lietot kontaktligzdu ar pārsprieguma aizsardzību.

– **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.

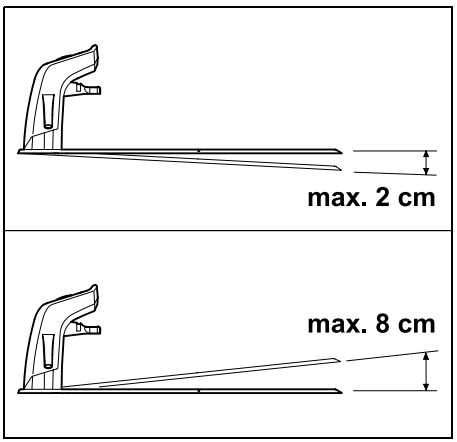
– **Horizontāla un līdzena.**

Sagatavošanās pasākumi

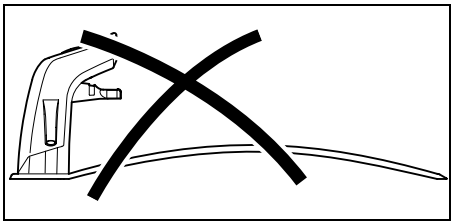
- Pirms sākotnējās uzstādīšanas zālājs jānopļauj ar parastu zāles pļāvēju (zāles optimālais augstums ne vairāk par 6 cm).
- Ja pļaujamās platības virsma ir cieta un sausa, aplejiet to ar nelielu ūdens daudzumu, lai atvieglotu fiksēšanas elementu iedzīšanu.



Pļaujamās platības nedrīkst pārklāties. Jāievēro **≥ 1 m** minimālais attālums starp divu pļaujamo platību ierobežojošām lentēm.



Bāzes staciju drīkst noliekt maksimāli 8 cm atpakaļ un 2 cm uz priekšu.

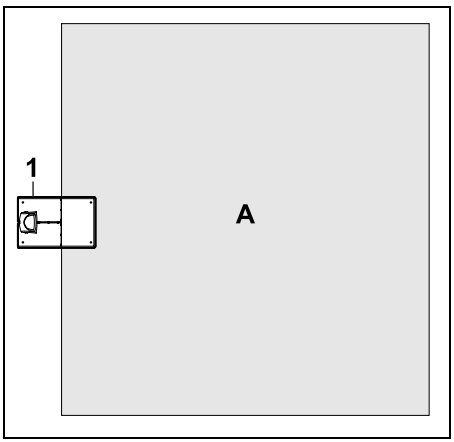


Nekad nedrīkst saliekt pamatplāksni. Nelīdzenumi zem pamatplāksnes ir jāizlīdzina, lai tā varētu pilnībā uzgult.

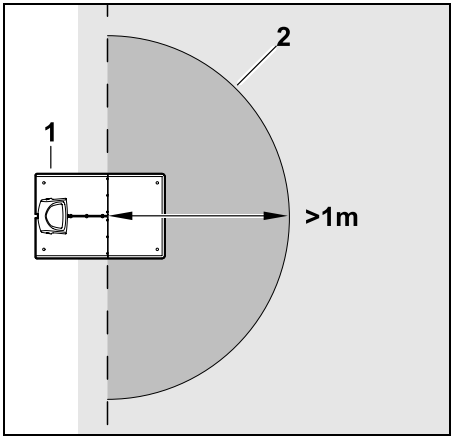
Uzstādīšanas varianti

Bāzes staciju var uzstādīt ārā un iekšā.

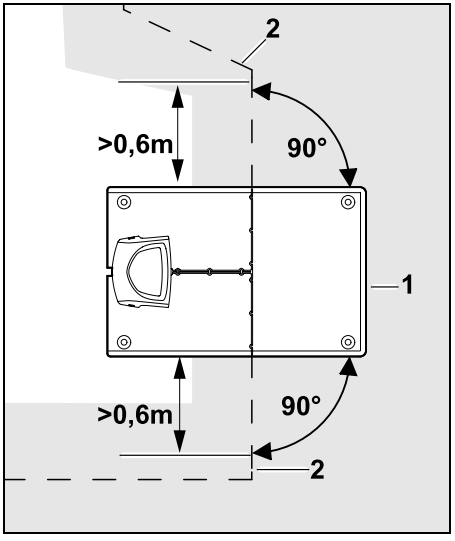
Iekšējā bāzes stacija



Bāzes stacija (1) tiek uzstādīta pļaujamās platības (A) iekšpusē tieši pie malas.

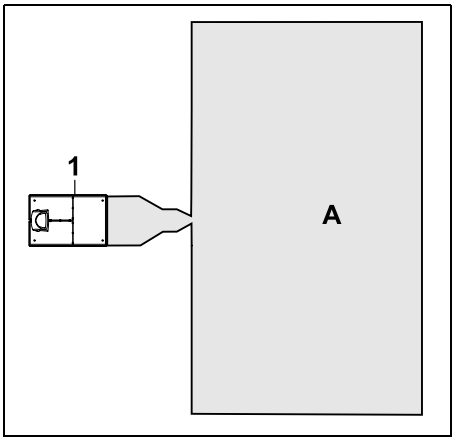


Pirms bāzes stacijas (1) jābūt līdzenai atvērtai platībai (2) ar vismaz 1 m rādiusu. Izlīdziniet paugurus vai ieplakas.



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.

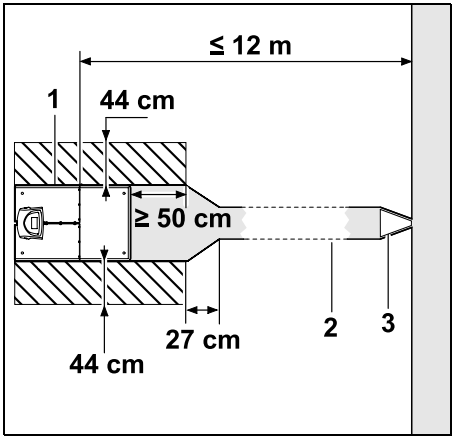
Ārējā bāzes stacija



Bāzes stacija (1) tiek uzstādīta ārpus pļaujamās platības (A).

Kombinācijā ar ārējo bāzes staciju aizkavētai braukšanai mājās jāuzstāda **meklēšanas cilpa**. (⇨ 12.12)

Ārējas bāzes stacijas platības prasības

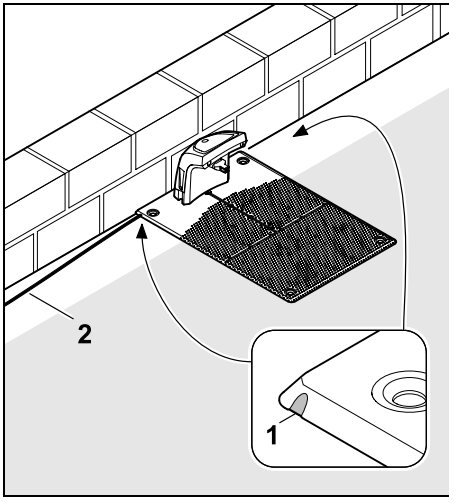


Lai došanās uz staciju un no tās darbotos pareizi, bāzes staciju (1) var uzstādīt ar celiņu (2), kā parādīts attēlā. Platībai ap bāzes staciju un ārpus ierobežojošās lentas jābūt līdzenai un jānodrošina brīva pārvietošanās. Izlīdziniet paugurus vai ieplakas.

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

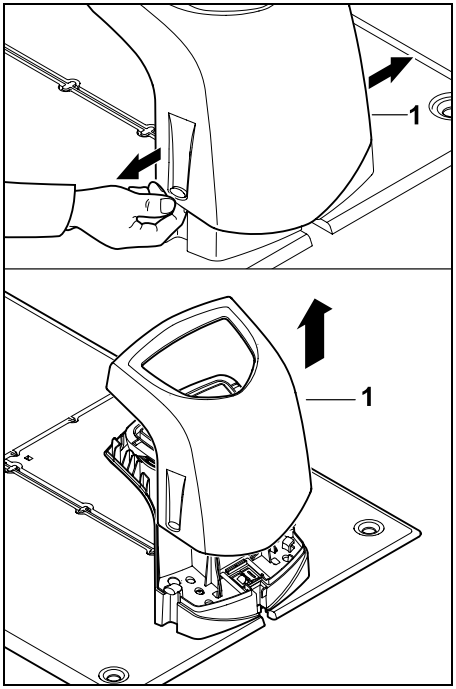
Bāzes stacijas uzstādīšana pie sienas



Ja bāzes stacija tiek uzstādīta pie sienas, pamatnē labajā vai kreisajā pusē (pēc izvēles) ar knaiblēm jāizlauž caurums (1), caur kuru izvilkt strāvas vadu (2).

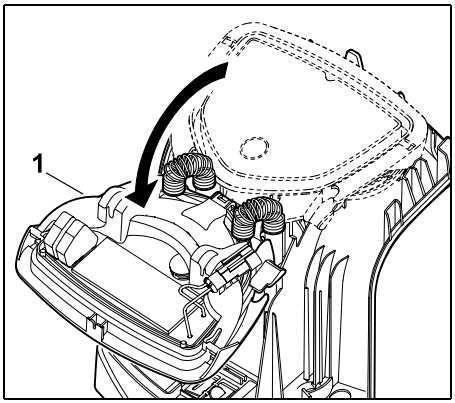
9.2 Bāzes stacijas pieslēgumi

Pārsega noņemšana

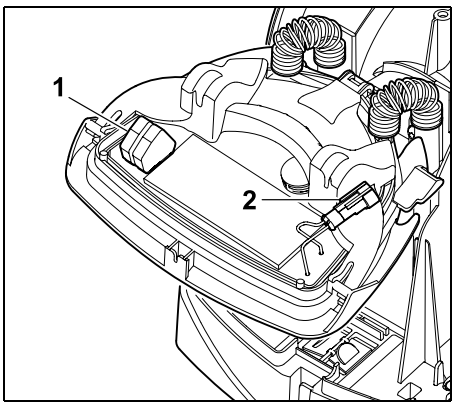


Vāku (1), kā parādīts, pa kreisi un pa labi var viegli pavilkt un noņemt uz augšu.

Paneļa atvēršana

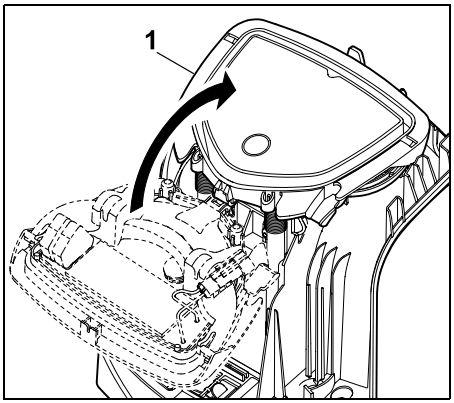


Nolokiet paneli (1) uz priekšu. Turiet paneli atvērtā stāvoklī, jo tam eņģēs ir atsperes, kas pašas aizver vāku.



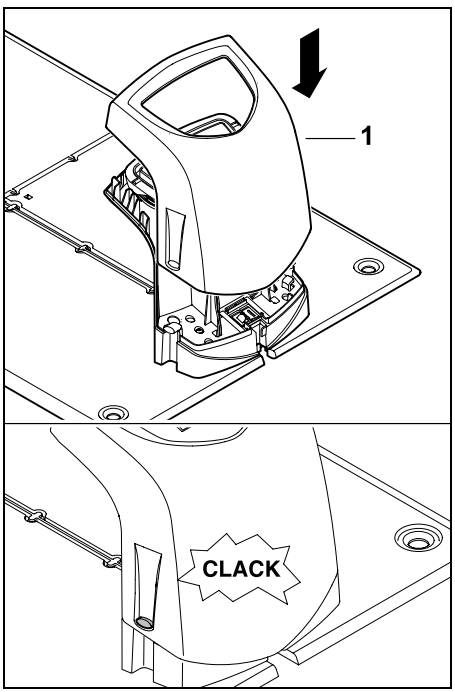
Ierobežojošās lentes (1) un strāvas vada (2) pieslēguma vietas ir aizsegtas ar aizvērtu paneli un aizsargātas pret laikapstākļu iedarbību.

Paneļa aizvēršana



Aizveriet paneli (1) uz aizmuguri – neiespiediet vadus.

Pārsega uzlikšana

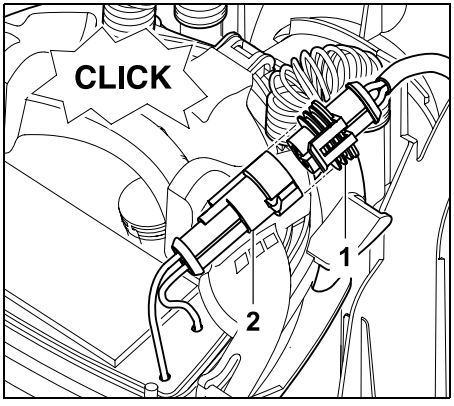


Uzlieciet bāzes stacijas pārsegu (1) un to nofiksējiet — neiespiediet kabeļus.

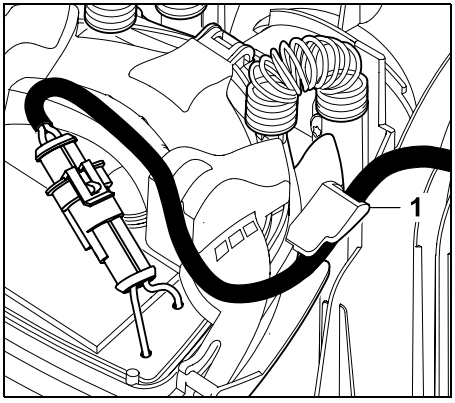
9.3 Strāvas vada pievienošana bāzes stacijai

Norādījums:
kontaktspraudnim un pieslēguma ieliktnim jābūt tīriem.

- Noņemiet bāzes stacijas pārsegu un atveriet paneli. (⇨ 9.2)

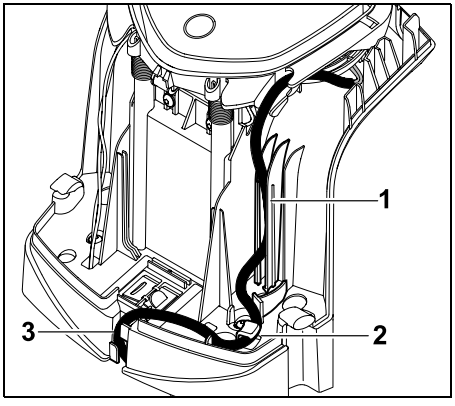


Pievienojiet barošanas bloka kontaktdakšu (1) pie bāzes stacijas (2) kontaktdakšas.



Izbīdiet strāvas vadu caur paneļa kabeļa vadotni (1).

- Aizveriet paneli. (⇨ 9.2)

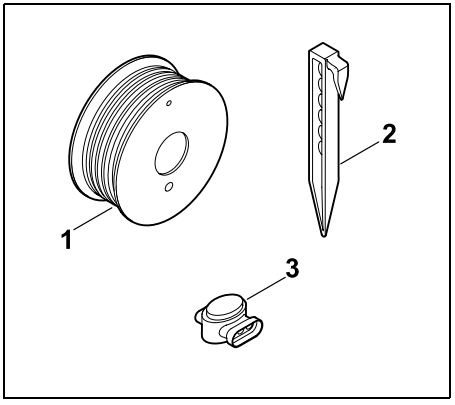


Strāvas kabeli, kā redzams attēlā, iespiediet kabeļa vadotnē (1) caur nostiepuma atslodzi (2) un virziet tālāk uz barošanas bloku (3).

- Aizveriet bāzes stacijas pārsegu. (⇨ 9.2)

9.4 Uzstādīšanas materiāls

Ja ierobežojošo lentu neizvieto izplatītājs, ir nepieciešams piegādes komplektā neietverts uzstādīšanas materiāls, lai varētu darbināt pļaujmašīnu–robotu. (⇨ 18.)



Uzstādīšanas komplektā ir ietverta ierobežojošā lenta uz ruļļa (1), kā arī fiksēšanas elementi (2) un stieples savienotājs (3). Uzstādīšanas piegādes komplektā var būt vēl citas detaļas, kas var nebūt vajadzīgas uzstādīšanai.

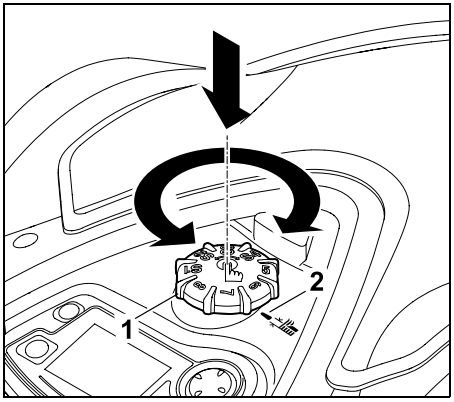
9.5 Pļaušanas augstuma iestatīšana

Pirmajās nedēļās, kamēr ierobežojoša lente ieaug zālē, iestatiet pļaušanas augstumu vismaz uz **5. pakāpi**, lai nesabojātu ierobežojošo lenti un lietošana būtu droša.

Pakāpes **S1**, **S2, S3** un **S4** ir īpaši augstumi ļoti gludām zālāju platībām (virsmas nelīdzenumi < +/- 1 cm).

Mazākais pļaušanas augstums:
pakāpe S1 (20 mm)

Lielākais pļaušanas augstums:
8. pakāpe (60 mm)



Nospiediet un pagrieziet grozāmo pogu (1). Pogu atlaižot, tā atkal fiksējas. Atzīme (2) norāda iestatīto pļaušanas augstumu.

Pogu var izvilkt uz augšu no regulēšanas elementa. Šī konstrukcija tiek izmantota drošības labad: tā garantē, ka ierīci nevar pacelt un pārvietot aiz grozāmās pogas.

9.6 Sākotnējās uzstādīšanas norādes

Lai uzstādītu pļaujmašīnu – robotu, 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 pārī
- Uzstādīšanas pārbaude
- Pļaujmašīnas – robota programmēšana
- Sākotnējās uzstādīšanas pabeigšana

Uzstādīšanas vednis ir jāpabeidz pilnībā, tikai tad pļaujmašīna – robots ir gatava lietošanai.

Tīmekļa 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). (⇨ 11.16)

Sagatavošanās pasākumi

- Pirms sākotnējās uzstādīšanas zālājs jānopļauj ar parastu zālespļāvēju (zāles optimālais augstums maksimums 6 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 izplatītājs, un ierīce tiek piesaistīta īpašnieka e-pasta adresei. (⇨ 10.)

Norādījumus par izvēļņu izmantošanu skatiet nodaļā „Ekspluatācijas norādes". (⇨ 11.1)

Izmantojiet **vadības ierīci**, lai atlasītu opcijas, izvēlnes vienumus vai nospiestu pogas.

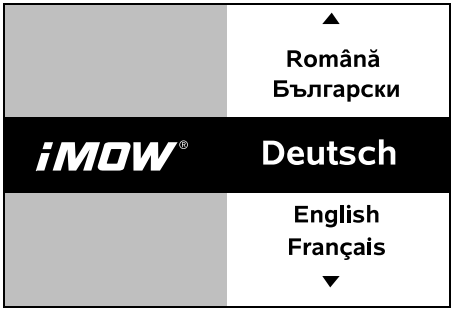
Ar **taustiņu OK** tiek atvērta apakšizvēlne vai apstiprināta atlase.

Ar **taustiņu Atpakaļ** tiek aizvērta aktīvā izvēlne, vai arī uzstādīšanas vednis iet soli atpakaļ.

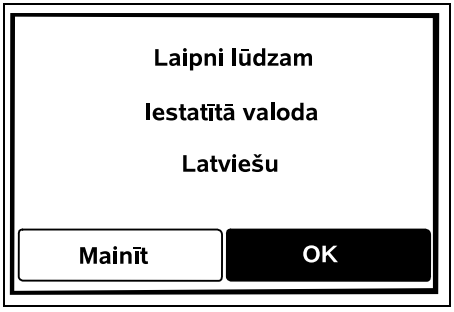
Ja sākotnējās uzstādīšanas laikā rodas kļūdas vai darbības traucējumi, displejā tiek parādīts attiecīgs ziņojums. (⇨ 24.)

9.7 Valodas, datuma un laika iestatīšana

- Nospiežot jebkuru taustiņu vadības konsolē, tiek aktivizēta ierīce un tādējādi arī uzstādīšanas vednis.

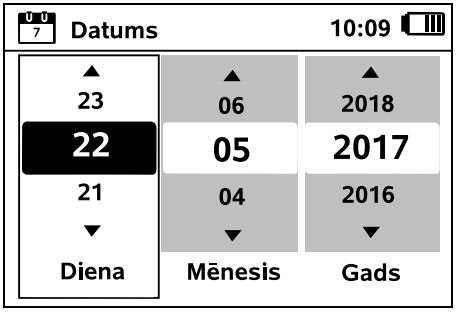


Atlasiet vēlamo displeja valodu un nospiediet taustiņu OK.

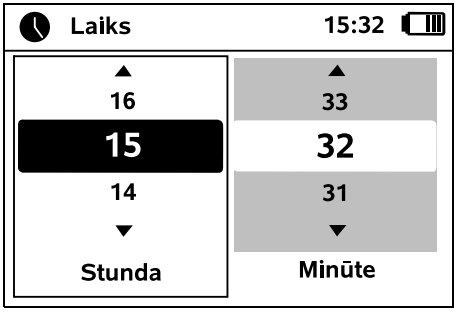


Apstipriniet valodas atlasi ar taustiņu OK vai izvēlieties „Mainīt" un atkārtojiet valodas atlasi.

- Ja nepieciešams, ievadiet pļaujmašīnas–robota 9 ciparu sērijas numuru. Šis numurs ir uzdrukāts uz datu plāksnītes (uzlīme nodalījumā zem vadības konsoles).



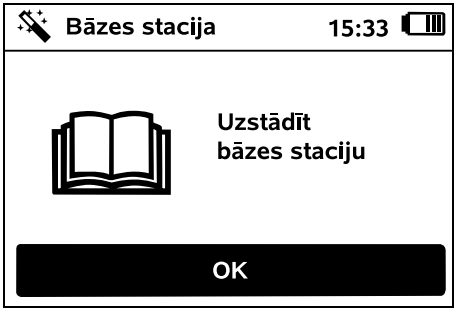
Iestatiet pašreizējo datumu, izmantojot vadības krustiņu, un nospiediet taustiņu OK.



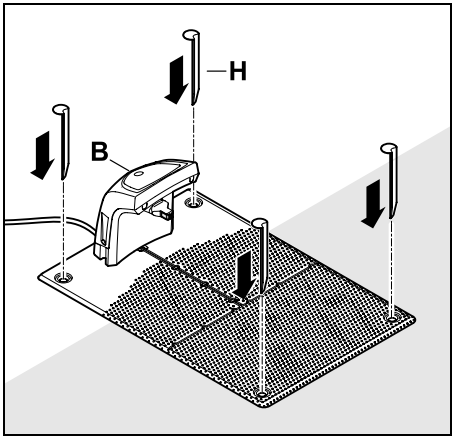
Iestatiet pašreizējo laiku, izmantojot vadības krustiņu, un nospiediet taustiņu OK.

9.8 Bāzes stacijas uzstādīšana

Ņemiet vērā šīs lietošanas pamācības nodaļu „Bāzes stacijas instrukcijas" (⇨ 9.1) un uzstādīšanas piemērus (⇨ 27.).



- Pievienojiet strāvas vadu bāzes stacijai. (⇨ 9.3)
- 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 pļaujamās platības, aizsargājot to no tiešas saules gaismas un mitruma iedarbības — vajadzības gadījumā piestipriniet pie sienas.

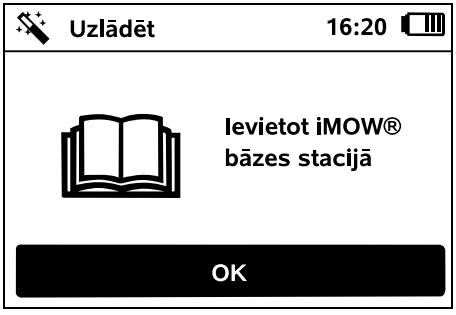
Barošanas bloka pareiza darbība tiek nodrošināta tikai **apkārtējā temperatūrā** no **0 °C** līdz **40 °C**.

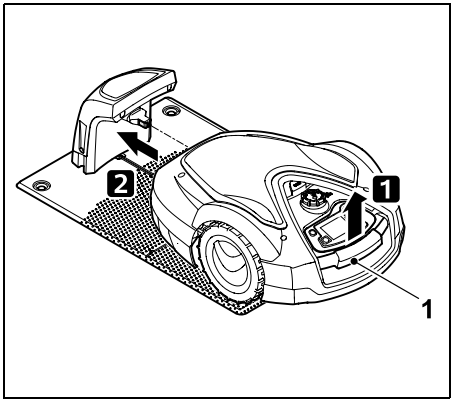
- Visi elektrības kabeļi jāizvieto ārpus pļaujamās platības, īpaši ārpus pļaušanas naža darbības zonas, un jānostiprina augsnē vai arī jāievieto kabeļu kanālā.
- Strāvas kabeli izritiniet bāzes stacijas tuvumā, lai novērstu stieples signāla traucējumus.
- Pievienojiet barošanas kontaktdakšu.

Ja nav pievienota ierobežojošā lenta, bāzes stacijā ātri mirgo sarkanā gaismas diode. (⇨ 13.1)

- Pēc darba pabeigšanas nospiediet vadības konsolē taustiņu OK.

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 pļaušanas reizēm (0/10) tiktu sāktas pie bāzes stacijas (sākuma punkts 0). (⇨ 11.14)





Lai atslogotu piedziņas riteņus, paceliet pļaujmašīnu–robotu aiz transportēšanas roktura (1) nedaudz uz augšu. Atbalstot ierīci uz priekšējiem riteņiem, iebīdiet to bāzes stacijā.

Pēc tam nospiediet vadības konsolē taustiņu OK.

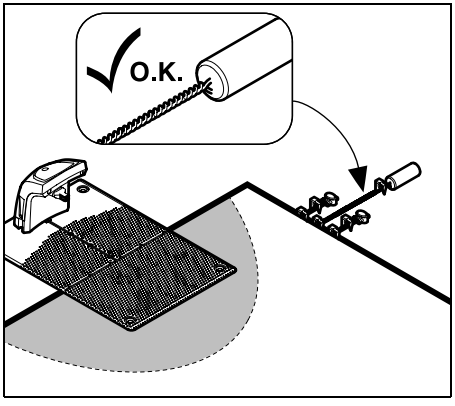
Ja akumulators ir izlādējies, pēc dokošanas ekrāna augšējā labajā stūrī akumulatora ikonas vietā parādās kontaktdakšas ikona un akumulators tiek uzlādēts, kamēr tiek ieklāta ierobežojošā lente. (⇨ 15.8)

9.9 Ierobežojošās lentes izvietošana

Pirms lentes izvietošanas pilnībā izlasiet un ievērojiet norādījumus sadaļā „Ierobežojošā lente". (⇨ 12.)

It īpaši **plānojiet** izvietošanu, ievērojiet **lentes atstarpes**, **bloķētās platības**, **lentes rezerves**, **savienojumu posmus**, **papildu platības** un izvietošanas laikā izveidojiet **celiņus**.

Mazākās pļaujamās platībās, kur lentes garums ir mazāks par 80 m, kopā ar ierobežojošo lenti ir jāuzstāda piederums **AKM 100**. Ja lente ir pārāk īsa, bāzes stacijā mirgo SOS un nav stieples signāla.



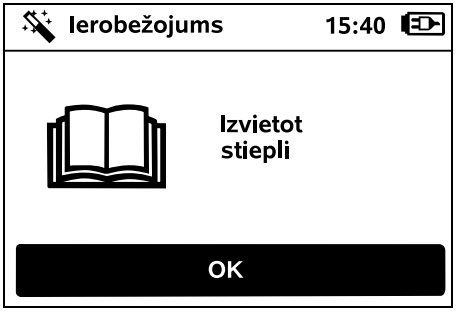
Izmantojiet tikai oriģinālos fiksēšanas elementus un oriģinālo ierobežojošo lenti. Uzstādīšanas komplekti ar nepieciešamajiem uzstādīšanas materiāliem ir pieejami kā piederumi pie STIHL izplatītāja. (⇨ 18.)

Iezīmējiet lentes izvietojumu dārza plānā. Skices saturs

- **Pļaujamās platības kontūra** ar galvenajiem šķēršļiem, ierobežojumiem un bloķētajām platībām, kur pļaujmašīna–robots nedrīkst darboties. (⇨ 12.1)
- **Bāzes stacijas** stāvoklis (⇨ 9.1)
- **Ierobežojošās lentes** atrašanās vieta Ierobežojošā lente pēc neilga laika ieaug augsnē un vairs nav redzama. Īpaši atzīmējiet lentes izvietojumu 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)

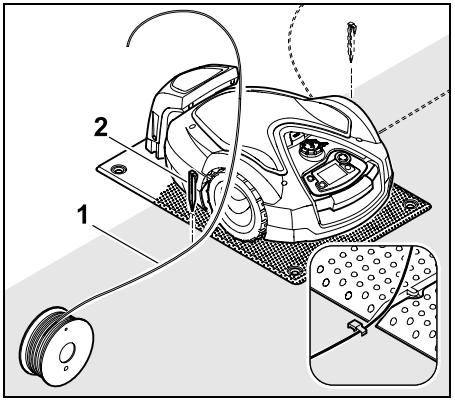
Ierobežojošā lente ir jāizvieto nepārtrauktā cilpā ap visu pļaujamo platību. Maksimālais garums: **500 m**

Pļaujmašīna–robots nevienā vietā nedrīkst atrasties tālāk par 35 m no ierobežojošās lentes, pretējā gadījumā nav uztverams lentes signāls.

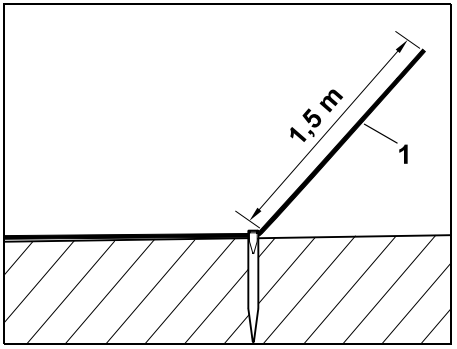


Ierobežojošā lente ir jāizvieto, sākot no bāzes stacijas. Turklāt ir jāatšķir **iekšējā bāzes stacija** un **ārējā bāzes stacija**.

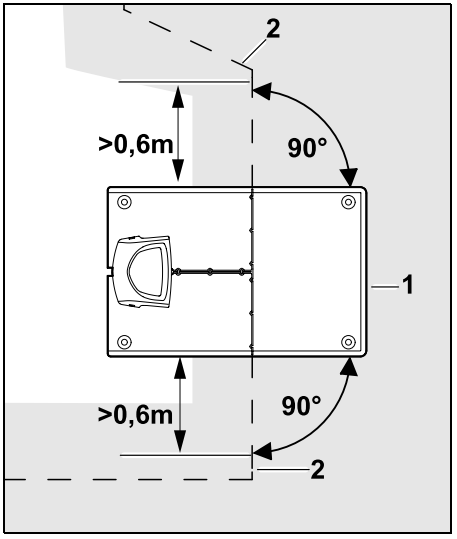
Pievienošana iekšējai bāzes stacijai



Nostipriniet ierobežojošo lenti (1) augsnē **pa kreisi** vai **pa labi** blakus pamatplāksnei, tieši blakus lentes izvadam, izmantojot fiksēšanas elementu (2).



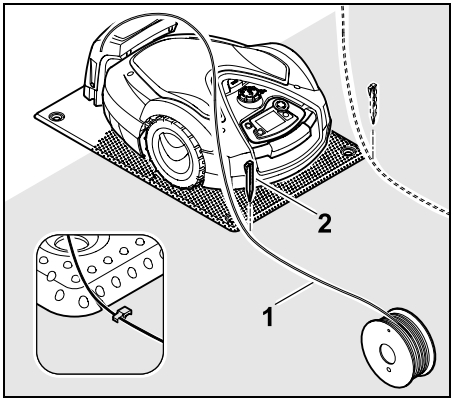
Atstājiet brīvu lentes galu (1) aptuveni **1,5 m** garumā.



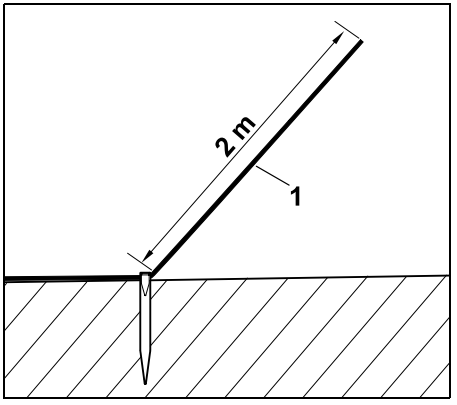
Pirms un pēc bāzes stacijas (1) izvietojiet ierobežojošo lenti (2) **0,6 m** taisnā virzienā un taisnā leņķī pret pamatplāksni. Pēc tam ierobežojošo lenti izvietojiet gar pļaujamās platības malu.

Ja tiek izmantota aizkavētā atgriešanās (koridors), ierobežojošā lente pirms un pēc bāzes stacijas ir jāizvieto vismaz **1,5 m** taisnā virzienā un taisnā leņķī pret pamatplāksni. (⇨ 11.13)

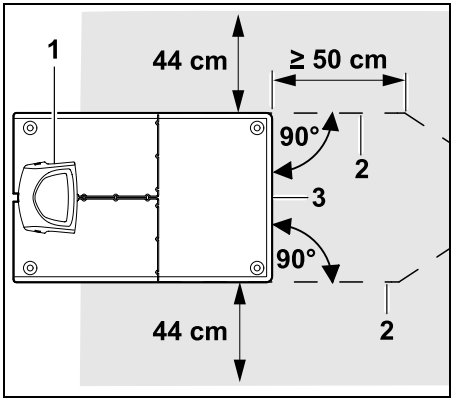
Pievienošana ārējai bāzes stacijai



Nostipriniet augsnē ierobežojošo lenti (1) **pa kreisi** vai **pa labi** aiz pamatplāksnes, tieši blakus lentes izvadam ar fiksēšanas elementu (2).



Atstājiet brīvu lentes galu (1) aptuveni **2 m** garumā.

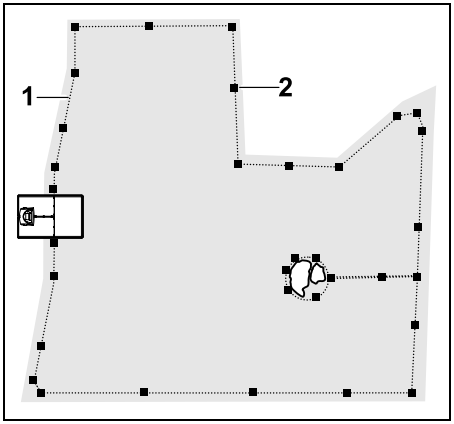


Pirms un pēc bāzes stacijas (1) izvietojiet ierobežojošo lenti (2) 50 cm attālumā no pamata plāksnes labās puses stūra. Nobeigumā var uzstādīt celiņu (⇨ 12.11) vai ar ierobežojošo lenti sekot pļaujamās platības malai.

Pamatplāksnes (3) sānos jāatstāj vismaz 44 cm platība brīvai piekļuvei.

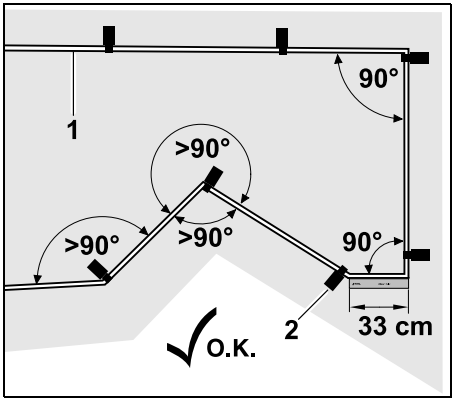
Plašāku informāciju par ārējās bāzes stacijas uzstādīšanu skatiet nodaļā „Uzstādīšanas piemēri". (⇨ 27.)

Ientes ieklāšana pļaujamajā platībā



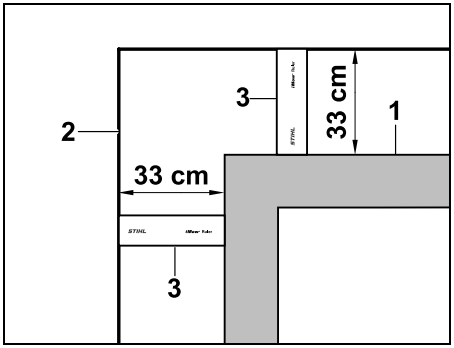
Izvietojiet ierobežojošo lenti (1) ap pļaušanas platību un ap iespējamiem šķēršļiem (⇨ 12.9) un nostipriniet to augsnē ar fiksēšanas elementu (2) palīdzību. Pārbaudiet attālumus, izmantojot iMOW® Ruler. (⇨ 12.5)

Pļaujmašīna–robots nevienā vietā nedrīkst atrasties tālāk par 35 m no ierobežojošās lentes, pretējā gadījumā nav uztverams lentes signāls.



Izvairieties no izvietošanas šaurā leņķī (mazāks par 90°). Konusveida zālāja stūros ierobežojošo lenti (1) nostipriniet augsnē ar fiksēšanas elementiem (2), kā parādīts attēlā.

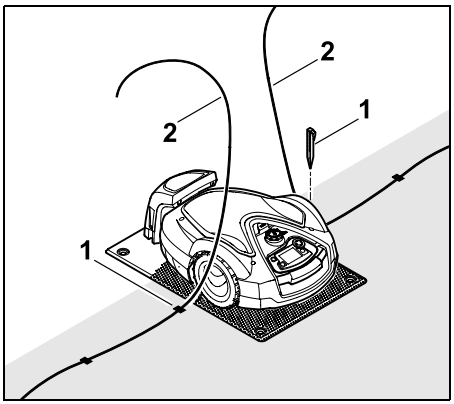
Pirms nākamā stūra uzstādīšanas pēc 90° stūra taisnā virzienā jāizvieto vismaz viens iMOW® Ruler garums.



Izvietojot ap augstiem šķēršļiem, piemēram, ap mūru stūriem vai augstām dobēm (1), stūros jāievēro lentes atstarpe, lai pļaujmašīna–robots nepieskartos šķērslim. Izvietojiet ierobežojošo lenti (2), izmantojot iMOW® Ruler (3), kā parādīts attēlā.

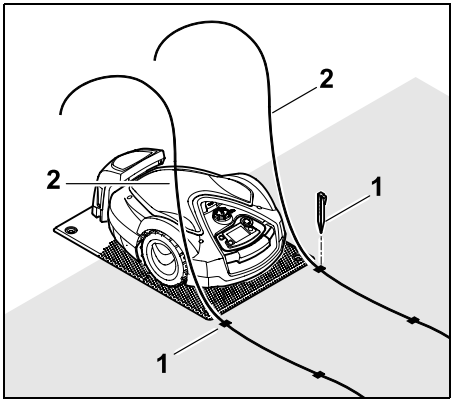
- Ja nepieciešams, pagariniet ierobežojošo lenti ar piegādātajiem stieples savienotājiem. (⇨ 12.16)
- Vairākās blakus esošās pļaujamās platībās ierīkojiet papildu platības (⇨ 12.10) vai arī pļaujamās platības savienojiet ar celiņu. (⇨ 12.8)

Pēdējā fiksēšanas elementa izmantošana iekšējai bāzes stacijai



Pēdējos fiksēšanas elementus (1) iedzeniet pa kreisi vai pa labi blakus pamatplāksnei, tieši blakus lentes izvadam. Nogrieziet ierobežojošo lenti (2), atstājot brīvus aptuveni 1,5 m lentes.

Pēdējā fiksēšanas elementa izmantošana ārējai bāzes stacijai



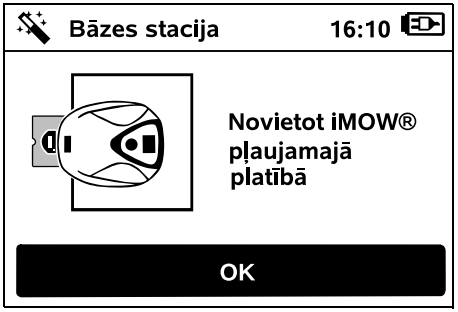
Pēdējos fiksēšanas elementus (1) iedzeniet pa kreisi vai pa labi aiz pamatplāksnes, tieši blakus lentes izvadam. Nogrieziet ierobežojošo lenti (2), atstājot brīvus aptuveni 2 m lentes.

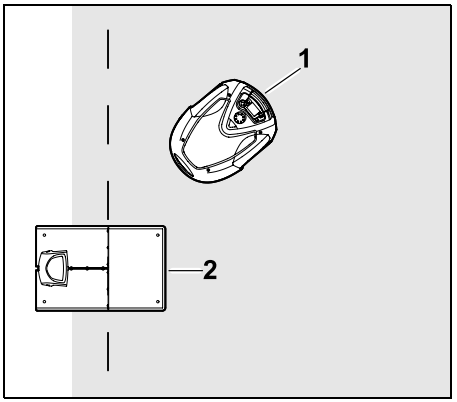
lentes izvietošanas noslēgšana

- Pārbaudiet ierobežojošās lentes fiksāciju augsnē; pietiek, ja izmanto vienu fiksēšanas elementu uz katru metru. Ierobežojošajai lentei vienmēr jābalstās uz zālāja. Pilnībā iedzeniet fiksēšanas elementus.
- Pēc darba pabeigšanas nospiediet vadības konsolē taustiņu OK.

Ja akumulatora uzlādes līmenis ir pārāk zems, lai veiktu uzstādīšanas vedņa atlikušās darbības, tiek parādīts attiecīgs ziņojums. Šajā gadījumā atstājiet pļaujmašīnu–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.

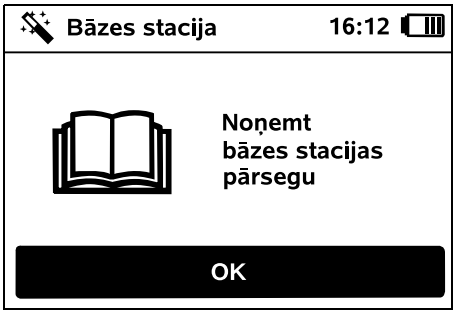
9.10 Ierobežojošās lentes pievienošana





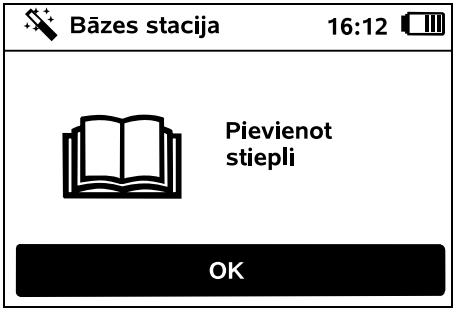
Novietojiet pļaujmašīnu–robotu (1), kā parādīts attēlā, aiz bāzes stacijas (2) pļaujamajā platībā un nospiediet taustiņu OK.

Atvienojiet barošanas kontaktdakšu no elektrotīkla un nospiediet taustiņu OK.

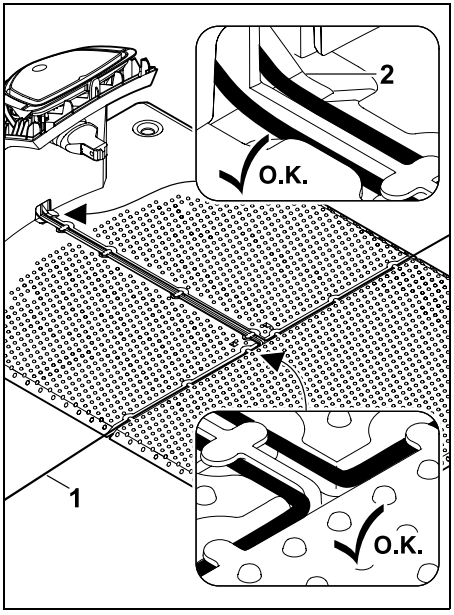


Noņemiet pārsegu. (⇨ 9.2)

Pēc tam nospiediet vadības konsolē taustiņu OK.

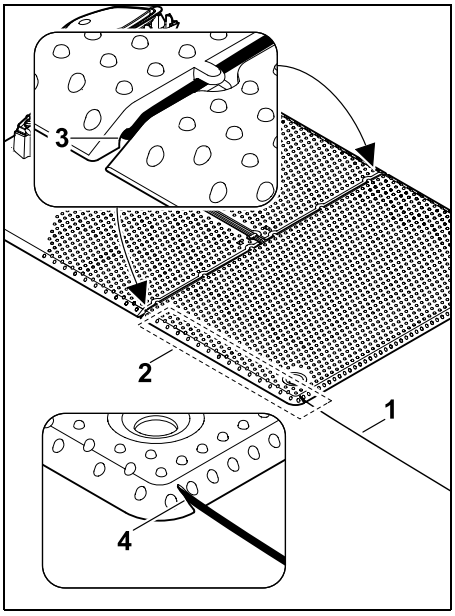


Ierobežojošās lentes pievienošana iekšējai bāzes stacijai

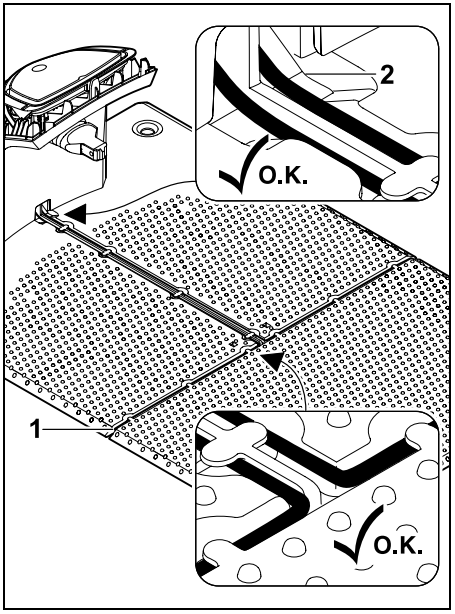


Ierobežojošo lenti (1) ievietojiet pamatplāksnes kabeļu vadotnē un izvelciet pa pamatni (2).

Ierobežojošās lentes pievienošana ārējai bāzes stacijai



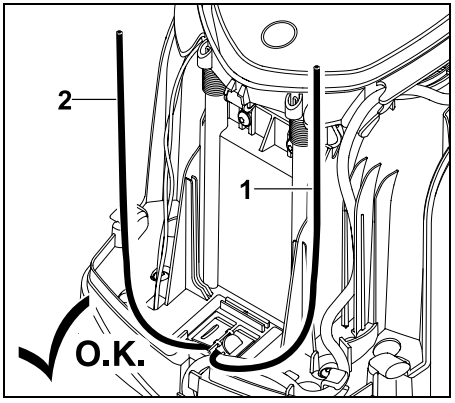
Izvietojiet ierobežojošo lenti (1) zonā (2) zem pamatnes. Iebīdiet stiepli atvērumā (3, 4); ja nepieciešams, atlaidiet vaļīgāk tapas.



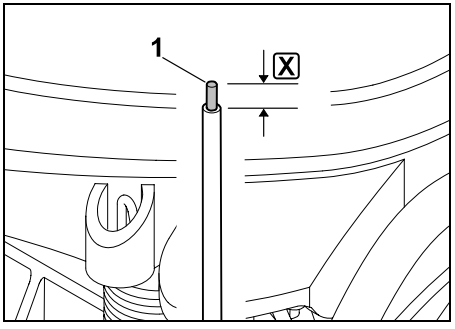
Ierobežojošo lenti (1) ievietojiet pamatplāksnes kabeļu vadotnē un izvelciet pa pamatni (2).

Ierobežojošās lentes pievienošana

Norādījums:
pievērsiet uzmanību, lai kontakti būtu tīri (bez korozijas, netīrumiem utt.).

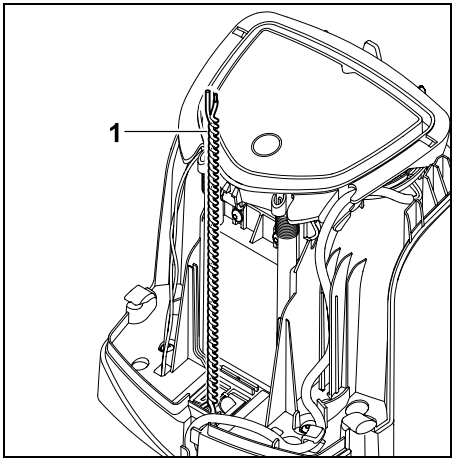


Saīsiniet stieples kreiso (1) un labo (2) galu vienādā garumā. Garums no stieples izvada līdz stieples galam: **40 cm**



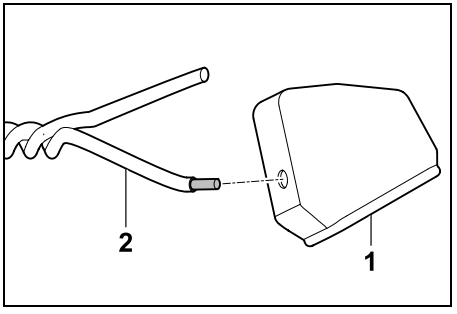
Ar piemērotu darbarīku noņemiet kreisā stieples gala (1) izolāciju norādītajā garumā X un savērpiet stieples dzīslu.

X = 10-12 mm

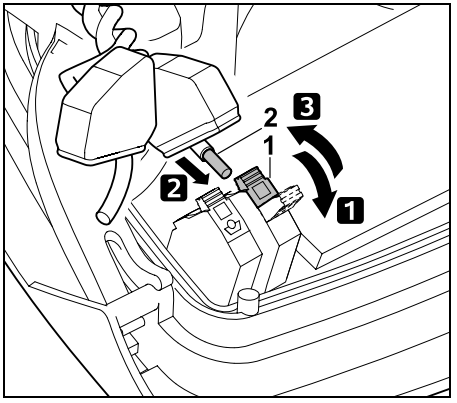


Brīvos stiepļu galus (1) savērpiet kopā, kā attēlots.

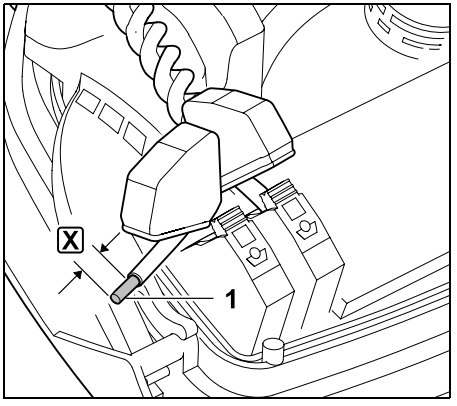
- Atveriet paneli un turiet to atvērtu. (⇨ 9.2)



Katru uzmavu (1) uztiniet uz abiem stieples galiem (2).

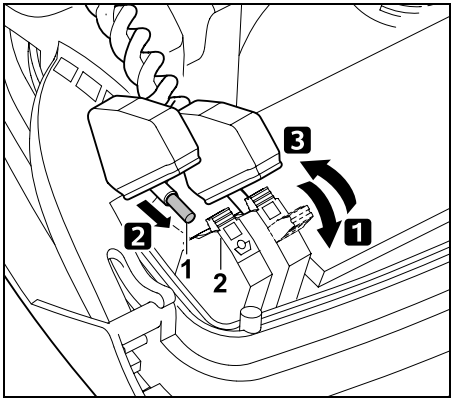


1 Atveriet kreiso fiksācijas sviru (1).
2 Stieples galu (2), kam noņemta izolācija, iebīdiet fiksācijas blokā līdz atdurei.
3 Aizveriet fiksācijas sviru (1).

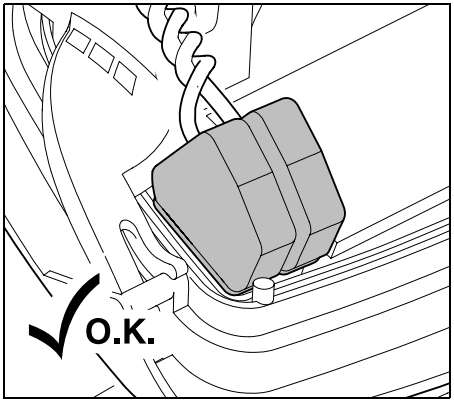


Ar piemērotu darbarīku noņemiet labā stieples gala (1) izolāciju norādītajā garumā X un savērpiet stieples dzīslu.

X = 10-12 mm



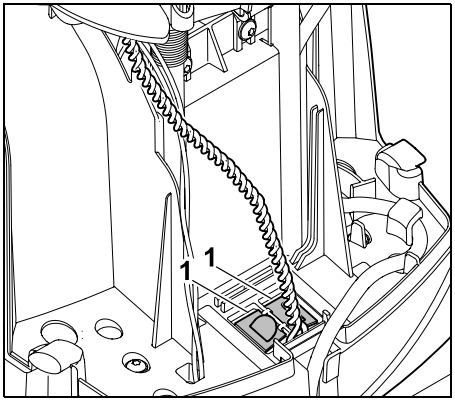
1 Atveriet labo fiksācijas sviru (1).
2 Stieples galu (2), kam noņemta izolācija, iebīdiet fiksācijas blokā līdz atdurei.
3 Aizveriet fiksācijas sviru (1).



Uzbīdiet uzmavas uz fiksācijas blokiem.

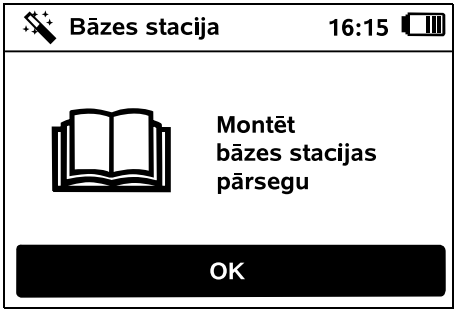
Pārbaudiet stiepļu galu stāvokli fiksācijas blokā: abiem stiepļu galiem jābūt stingri fiksētiem.

- Aizveriet paneli. (⇨ 9.2)



Aizveriet kabeļu kanāla (1) pārsegu.

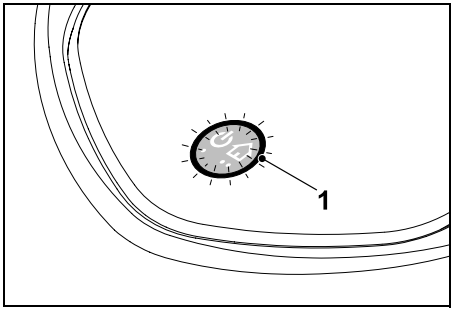
- Pēc darba pabeigšanas nospiediet vadības konsolē taustiņu OK.



Uzlieciet pārsegu. (⇨ 9.2)

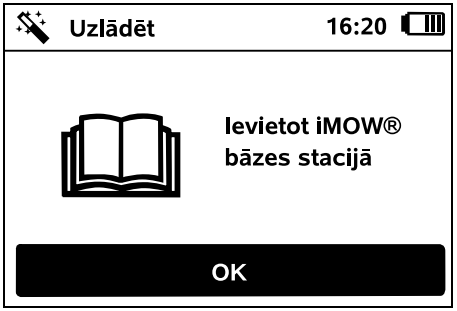
Pēc tam nospiediet vadības konsolē taustiņu OK.

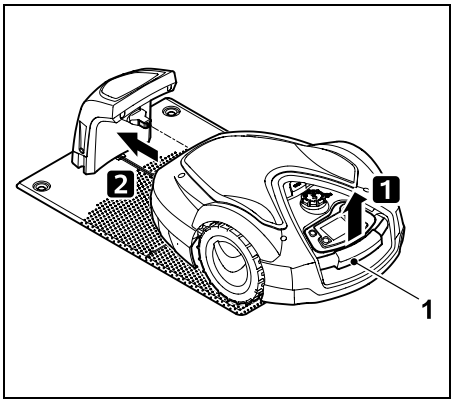
Pievienojiet barošanas bloka kontaktdakšu elektrotīklam un nospiediet taustiņu OK.



Ja ierobežojošā lente 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)



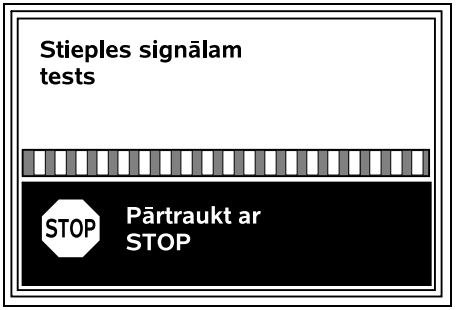


Paceliet pļaujmašīnu–robotu aiz transportēšanas roktura (1) nedaudz uz augšu un atbrīvojiet piedziņas riteņus. Atbalstot ierīci uz priekšējiem riteņiem, iebīdiet to bāzes stacijā.

Pēc tam nospiediet vadības konsolē taustiņu OK.

9.11 Pļaujmašīnas–robota un bāzes stacijas savienošana pārī

pļaujmašīnu–robotu var uzsākt lietot tikai tad, ja tas uztver pareizu lentes signālu, ko nosūta bāzes stacija. (⇨ 11.15)



lentes 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”. Pļaujmašīna–robots un bāzes stacija ir pareizi savienoti.

Turpiniet sākotnējo uzstādīšanu, nospiežot taustiņu OK.

RMI 632 C, RMI 632 PC:
Pēc sekmīgas savienošanas pārī tiek aktivizēts energorežīms „Standarta”. (⇨ 11.10)

Uztveršana ar traucējumiem

Pļaujmašīna–robots neuztver **stieples signālu**:
displejā tiek parādīts teksts „Nav stieples signāla”.

Pļaujmašīna–robots uztver **traucētu stieples signālu**:
displejā tiek parādīts teksts „Testēt stieples signālu”.

Pļaujmašīna–robots uztver **nepareizi polarizētu stieples signālu**:
displejā tiek parādīts teksts „Apmainīti pieslēgumi vai iMOW® ārpusē”.

Iespējamais cēlonis:

- Pagaidu traucējumi
- Pļaujmašīna–robots neatrodas bāzes stacijā
- Ierobežojošā lente pieslēgta ar nepareizu polaritāti (apgrieztā secībā)
- Bāzes stacija ir izslēgta vai nav pieslēgta elektrotīklam
- Kļūdains spraudņu savienojums
- Netiek ievērots ierobežojošās lentes minimālais garums
- Satīts barošanas kabelis bāzes stacijas tuvumā
- Pārāk garas vai nepietiekami cieši savienotas ierobežojošās lentes
- Ierobežojošās lentes plīsums
- Svešas izcelsmes signāli, piemēram, mobilā tālruņa vai citas bāzes stacijas signāls

– Strāvu vadoši pazemes kabeļi, dzelzsbetons vai traucējoši metāli augsnē zem bāzes stacijas

– Pārsniegts ierobežojošās lentes maksimālais garums (⇨ 12.1)

Risinājums:

– Atkārtojiet savienošanu pārī, neveicot citas darbības

– Pļaujmašīnas–robota pievienošanās bāzes stacijai (⇨ 15.7)

– Pievienojiet ierobežojošās lentes galus (⇨ 9.10)

– Pārbaudiet bāzes stacijas elektrotīkla savienojumu, attiniet barošanas kabeli bāzes stacijas tuvumā, nenovietojiet to neattītu

– Pārbaudiet stiepļu galu savienojumu spaiļu terminālī; nogrieziet pārāk garus stiepļu galus vai satiniet tos kopā (⇨ 9.10)

– Mazākās pļaujamās platībās, kur lentes garums ir mazāks par 80 m, kopā ar ierobežojošo lenti ir jāuzstāda piederums AKM 100.(⇨ 9.9)

– Pārbaudiet bāzes stacijas gaismas diodes displeju (⇨ 13.1)

– Salabojiet saplīsušo lenti

– Izslēdziet mobilos tālruņus un pārējās bāzes stacijas

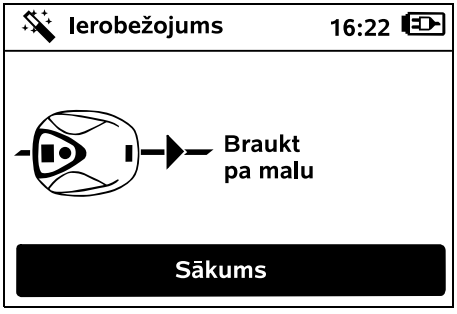
– Mainiet bāzes stacijas pozīciju vai noņemiet traucējumu avotus zem bāzes stacijas

– Izmantojiet ierobežojošo lenti ar lielāku šķērsgriezumu (papildpiederums)

Pēc atbilstošo risinājumu piemērošanas atkārtojiet savienošanu pārī, nospiežot taustiņu OK.

Ja lentes signālu nevar uztvert pareizi un aprakstītie pasākumi nesniedz gaidīto rezultātu, sazinieties ar izplatītāju.

9.12 Uzstādīšanas pārbaude

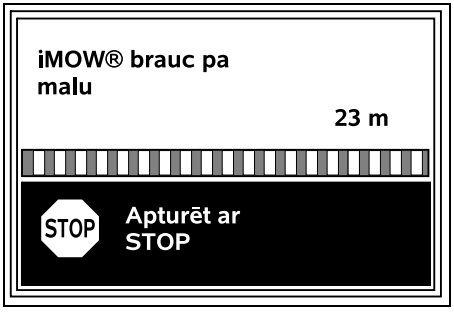


Sāciet braukšanu pa malu, nospiežot taustiņu OK; pļaušanas nazis netiek aktivizēts.

Pēc sākotnējās uzstādīšanas pļaujmašīna–robots aktīvas darbības laikā brauc pa pļaujamās 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 pļaujmašīnas–robota **māju zona**. (⇨ 14.5)

Ja pļaujmašīna–robots pirms braukšanas pa malu nesaņem GPS signālu, displejā redzams teksts „Gaidīt GPS”. Ja GPS signāls netiek uztverts, pļaujmašīna–robots tik un tā pēc dažām minūtēm sāk braucienu pa malu.



Kad pļaujmašīna–robots brauc pa malu, ejiet aiz tā un pārliecinieties:

– ka pļaujmašīna–robots brauc pa pļaujamās platības malu, kā plānots;

– ka attālumi no šķēršļiem un pļaujamās 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** pļaujamās platības malā. (⇨ 11.14)

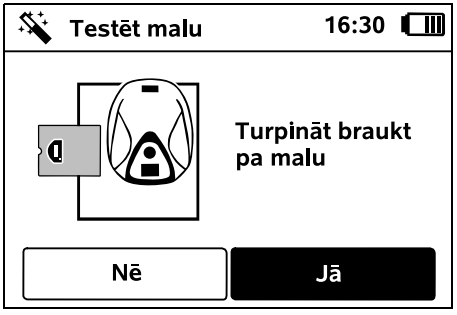
- Vēlamajā vietā nolasiet un reģistrējiet parādīto vērtību. Pēc sākotnējās uzstādīšanas manuāli iestatiet sākuma punktu.

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 stieples pozīciju vai noņemiet šķēršļus.

- Pirms pļaujmašīna–robots turpina braukšanu pa malu, pārbaudiet tā pozīciju. Ierīcei ir jābūt vai nu uz ierobežojošās stieples, vai arī pļaujamajā platībā ar priekšpusi pret ierobežojošo stiepli.

Turpināšana pēc pārtraukuma



Lai turpinātu braukšanu pa malu pēc pārtraukuma, nospiediet taustiņu **„Jā”**.

Nospiežot taustiņu **„Nē”**, tiek pārtraukta braukšana gar ierobežojošo lenti, uzstādīšanas vednī parādās nākamā darbība.

Ieteikums:
nepārtrauciet malas apbraukšanu. Tādējādi var neatklāt iespējamās problēmas, kas saistītas ar pļaujamās platības malas apbraukšanu vai pievienošanos bāzes stacijai.

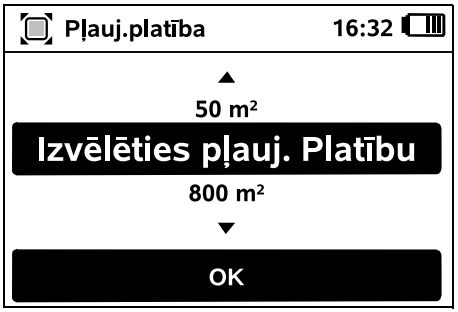
Ja nepieciešams, pēc sākotnējās uzstādīšanas var atkārtot braukšanu pa malu. (⇨ 11.13)

Kad pļaujamā platība ir pilnībā apbraukta, pļaujmašīna–robots pievienojas bāzes stacijai. Pēc tam tiek sākts otrs malas apbraukšanas process pretējā virzienā.

Brauciena pa malu automātiska pabeigšana

Kad notiek pieslēgšanas pie bāzes stacijas pēc otra pilnīga brauciena, tiek parādīta nākamā darbība uzstādīšanas vednī.

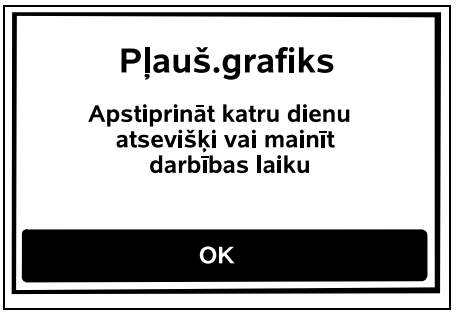
9.13 Pļaujmašīnas–robota programmēšana



Ievadiet zālāja platības izmēru un apstipriniet ar taustiņu OK.

Aprēķinot pļaujamās platības lielumu, neiekļaujiet uzstādītās bloķētās platības vai papildu platības.

Notiek jaunā pļaušanas grafika aprēķināšana.
Procesu var pārtraukt, nospiežot sarkano STOP taustiņu ierīces augšējā daļā.



Apstipriniet norādi „Apstiprināt katru dienu atsevišķi vai mainīt darbības laiku”, nospiežot taustiņu OK.

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.

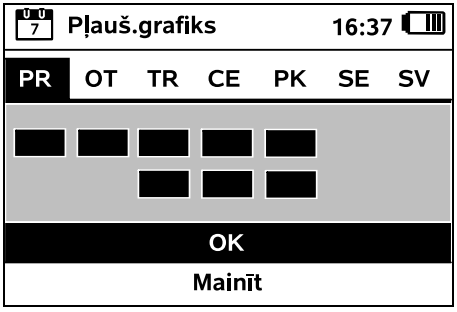
Mazām pļaušanas platībām pļaušanai netiek izmantotas visas nedēļas dienas. Šajā gadījumā netiek parādīti darbības laiki, un tiek izlaists izvēlnes punkts „Dzēst visus darb. laikus”. Arī dienas bez darbības laikiem ir jāapstiprina ar taustiņu OK.

Redzamie **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 atlases 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.

Apstiprinot svētdienas darbības laikus, parādās pļaušanas grafiks.



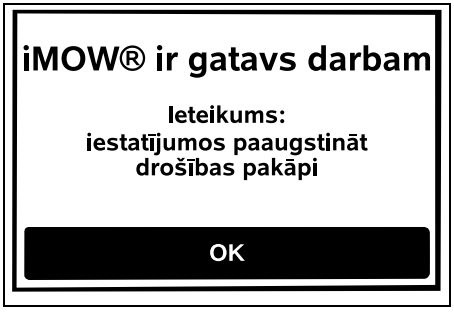
Parādīto pļaušanas grafiku apstipriniet ar taustiņu OK, tad uzstādīšanas vednī parādās pēdējais solis.

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 pļaujmašīnas–robota lietošanu, kā arī norādes sadaļā „Jūsu drošībai”, (⇨ 6.) un, ja nepieciešams, mainiet darba laikus uzreiz vai pēc sākotnējās uzstādīšanas izvēlnē „Pļauš. grafiks”. (⇨ 11.7)
Īpaši vajadzētu pārbaudīt kompetentajā iestādē, kurā dienas un nakts laikā ierīci drīkst izmantot.

9.14 Sākotnējās uzstādīšanas pabeigšana

Pļaujamajā platībā noņemiet visus svešķermeņus (piem., rotaļlietas, darbarīkus).



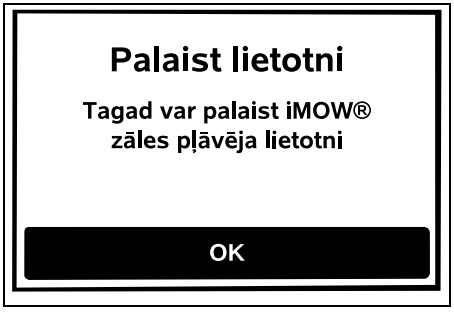
Pabeidziet sākotnējo uzstādīšanu, nospiežot taustiņu OK.

Pēc sākotnējās uzstādīšanas ir aktivizēta drošības pakāpe „Nav”.

Ieteikums:
iestatiet drošības pakāpi „Zema”, „Vidēja” vai „Augsta”. Tas garantē, ka nepiederošas personas nevar mainīt iestatījumus un pļaujmašīnu–robotu nevar izmantot kopā ar citām bāzes stacijām. (⇨ 11.15)

RMI 632 C, RMI 632 PC:
Papildus aktivizējiet ierīces GPS aizsardzību. (⇨ 11.15)

RMI 632 C, RMI 632 PC:

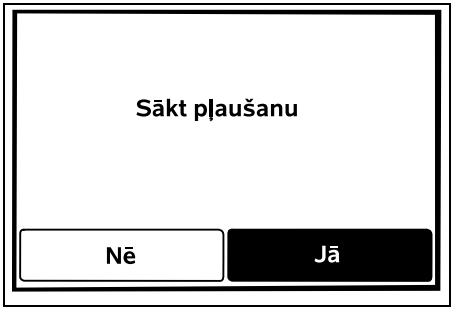


Lai varētu izmantot visas pļaujmašīnas–robota funkcijas, viedtālrunī vai planšetdatorā ar interneta savienojumu un GPS uztvērēju ir jāinstalē un jāieslēdz **iMOW® lietotne**. (⇨ 10.)

Aizveriet dialoglodziņu, nospiežot taustiņu OK.

9.15 Pirmā pļaušanas reize pēc sākotnējās uzstādīšanas

Ja pēc sākotnējās uzstādīšanas pabeigšanas iekrīt darbības laiks, pļaujmašīna–robots nekavējoties sāk apstrādāt pļaujamo platību.



Ja sākotnējā uzstādīšanas pabeigšana tiek veikta ārpus darbības laika, pļaušanu var sākt, nospiežot taustiņu OK. Ja pļaujmašīna–robots nedrīkst pļaut, atlasiet „Nē”.

10. iMOW® lietotne

Modeļus **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.

Saglabājiet e-pasta adreses un paroles datus, lai pēc viedtālruņa vai planšetdatora nomaiņas atkārtoti varētu instalēt **iMOW® lietotni** (piemēram, pēc mobilās ierīces nozaudēšanas).

Datu plūsma:
datu pārsūtīšana no pļaujmašīnas–robota 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 atbilstoši līgumam ar mobilo sakaru nodrošinātāju vai interneta nodrošinātāju var rasties 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

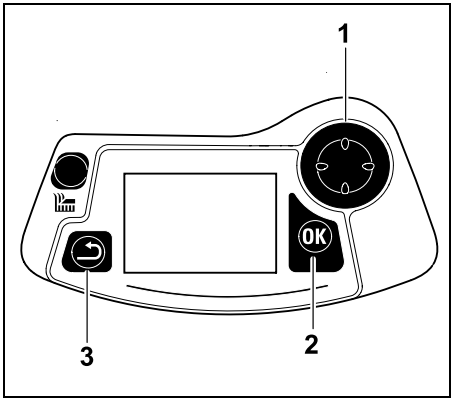
Pļaušanas grafika maiņa, pļaušanas sākšana, automātikas ieslēgšana un izslēgšana, pļaujmašīnas–robota nosūtīšana uz mājām un datuma un laika maiņa var izraisīt citiem cilvēkiem negaidītas darbības. Tāpēc pirms iespējamām pļaujmašīnas–robota darbībām vienmēr informējiet iesaistītās personas.

- Ierīces informācijas un pļaujmašīnas–robota atrašanās vietas iegūšana

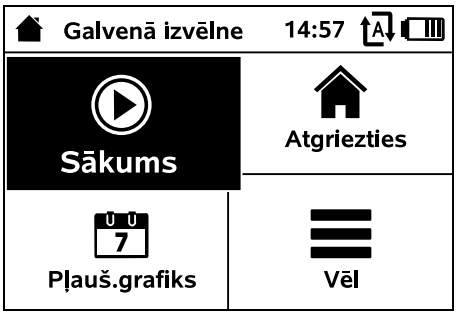
11. Izvēlne

11.1 Lietošanas norādes

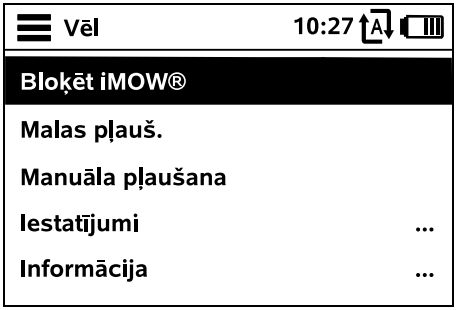
- Ja nepieciešams, izņemiet vadības konsoli. (⇨ 15.2)



Vadības ierīci (1) izmanto, lai pārvietotos izvēlnēs; ar taustiņu OK (2) tiek apstiprināti iestatījumi un atvērtas izvēlnes. Ar taustiņu Atpakaļ (3) izvēlnes var aizvērt.



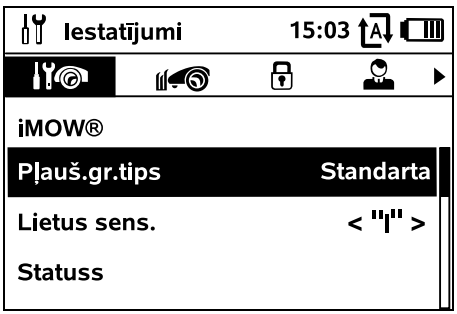
Galveno izvēlni veido 4 apakšizvēlnes, kas attēlotas kā taustiņi. Atlasītā apakšizvēlne tiek izcelta melnā krāsā un tiek atvērta ar taustiņu OK.



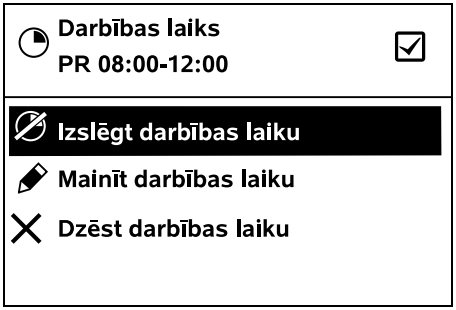
Otrais izvēlnes līmenis tiek attēlots kā saraksts. Apakšizvēlnes lejup vai augšup var mainīt ar vadības ierīci. Aktīvie izvēlnes ieraksti tiek izcelti melnā krāsā.

Ritjosla displeja labajā malā norāda, ka var spiest vadības krustiņu uz leju vai augšu, lai skatītu tālākus ierakstus.

Apakšizvēlnes tiek atvērtas, nospiežot taustiņu OK.

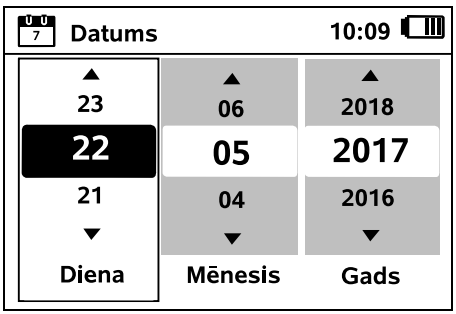


Apakšizvēlnes „Iestatījumi” un „Informācija” tiek attēlotas kā cilnes. Cilnes atlasa, spiežot vadības krustiņu pa kreisi vai pa labi, apakšizvēlnes atlasa, spiežot vadības krustiņu lejup vai augšup. Aktīvas cilnes tiek izceltas melnā krāsā.



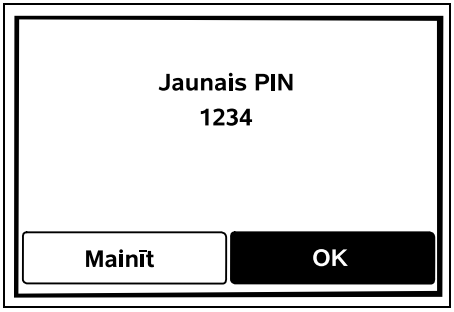
Apakšizvēlnē tiek uzskaitītas opcijas. Aktīvie saraksta ieraksti tiek izcelti melnā krāsā. Nospiežot taustiņu OK, tiek atvērts atlases logs vai dialoglodziņš.

Atlases logs



Noregulēšanas vērtības var mainīt ar vadības krustiņu. Pašreizējā vērtība ir iezīmēta melnā krāsā. Visas vērtības jāapstiprina ar taustiņu OK.

Dialoglodziņš

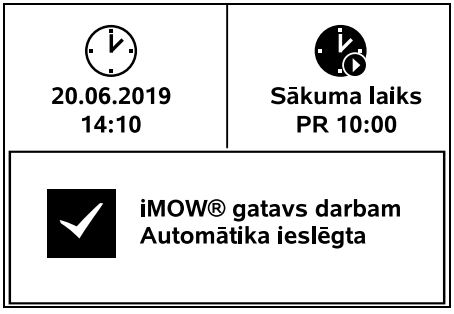


Ja tiek saglabātas izmaiņas vai ir jāapstiprina ziņojumi, displejā parādās dialoglodziņš. Aktīvie taustiņi tiek iezīmēti melnā krāsā.

Pēc izvēles var aktivizēt attiecīgo taustiņu, nospiežot vadības krustiņu pa kreisi vai pa labi.

Atlasītā opcija tiek apstiprināta ar taustiņu OK, tad tiek atvērta augstāka līmeņa izvēlne.

11.2 Statuss



Statuss tiek parādīts:

– ja pļaujmašīnas–robota gaidīšanas režīms tiek pārtraukts, nospiežot kādu taustiņu;
– ja galvenajā izvēlnē tiek nospiests taustiņš Atpakaļ;
– ekspluatācijas laikā.

Displeja augšējā daļā ir divi konfigurējami lauki, kuros var parādīt dažādu informāciju par pļaujmašīnu–robotu vai pļaušanas reizēm. (⇨ 11.10)

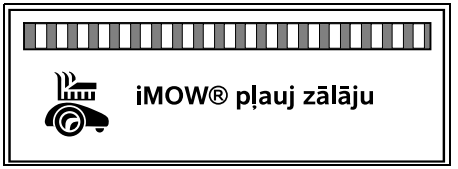
Stāvokļa informācija bez pastāvīgas darbības — RMI 632, RMI 632 P:

Displeja apakšējā daļā tiek parādīts teksts „iMOW® gatavs darbam” kopā ar attēlotu ikonu un automātisko statusu. (⇨ 11.7)

Stāvokļa informācija bez pastāvīgas darbības — RMI 632 C, RMI 632 PC:

Displeja apakšējā daļā tiek parādīts pļaujmašīnas–robota nosaukums (⇨ 10.), teksts „iMOW® gatavs darbam” kopā ar attēlotu simbolu, automātikas statuss (⇨ 11.7) un informācija par GPS aizsardzību (⇨ 11.15).

Statusa informācija aktīvas darbības laikā — visos modeļos:



Notiekošas **pļaušanas** operācijas laikā displejs rāda tekstu „iMOW® pļauj zālāju” un parāda attiecīgo ikonu. Teksta informācija un simbols tiek pielāgoti pašlaik aktīvajai darbībai.

Pirms pļaušanas tiek rādīts teksts „Uzmanību – iMOW®sāk darbu” un brīdinājuma simbols.

Mirgojošs displeja apgaismojums un skaņas signāls arī brīdina par gaidāmo pļaušanas motora iedarbināšanu. Pļaušanas nazis tiek ieslēgts tikai dažas sekundes pēc tam, kad pļaujmašīna–robots ir sācis kustēties.

Malas pļaušana:
kamēr pļaujmašīna–robots apstrādā pļaujamās platības malu, tiek rādīts teksts „Notiek malas pļaušana”.

Braukt uz bāzes staciju:
kad pļaujmašīna–robots brauc atpakaļ uz bāzes staciju, displejā tiek parādīts attiecīgais iemesls (piem., „Akumul. izlādējies”, „Pļaušana ir pabeigta”).

Akumulatora uzlāde:
akumulatora uzlādes laikā tiek parādīts teksts „Notiek akumulatora uzlāde”.

Piebraukt sākuma punktam:
ja pļaušanas sākumā pļaujmašīna–robots tuvojas sākuma punktam, tiek rādīts teksts „Tuvojas sākuma punktam”.

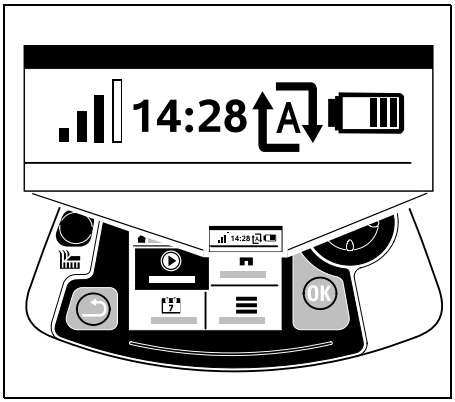
Ziņojumu parādīšana – visos modeļos

Ārpusē
Novietot iMOW®
pļaujamajā platībā
1/1 14.05.2017 12:33 M1135

Kļūdas, traucējumi vai ieteikumi tiek parādīti kopā ar brīdinājuma simbolu, datumu, laiku un ziņojuma kodu. Ja ir aktīvi vairāki ziņojumi, tie tiek rādīti pārmaiņus. (⇨ 24.)

Ja pļaujmašīna–robots ir gatavs darbam, pārmaiņus tiek rādīts ziņojums un statusa informācija.

11.3 Informācijas zona



Displeja augšējā labajā stūrī tiek parādīta tālāk minētā informācija.

1. Akumulatora uzlādes stāvoklis vai uzlādes procesa norise
2. Automātikas statuss
3. Laiks
4. Mobilā tīkla signāls (RMI 632 C, RMI 632 PC)

1. Uzlādes stāvoklis:
uzlādes stāvokli parāda **akumulatora simbols**.

Nav stabiņu — akumulators izlādējies
1 līdz 5 stabiņi — akumulators daļēji izlādējies
6 stabiņi — akumulators pilnībā uzlādēts

Uzlādes laikā akumulatora ikonas vietā tiek parādīta **kontaktdakšas ikona**.

2. Automātikas statuss:
ja automātika ir aktivizēta, tiek parādīts **automātikas simbols**.

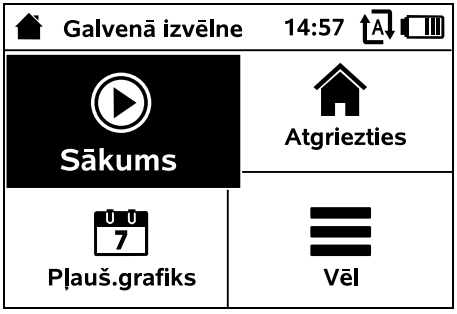
3. Laiks:
pašreizējais laiks tiek rādīts 24 stundu formātā.

4. Mobilo sakaru tīkla signāls:
mobilo sakaru tīkla savienojuma **signāla stiprums** tiek parādīts, izmantojot 4 stabiņus. Jo vairāk aizpildītu stabiņu, jo labāks signāls.

Ja savienojums ar internetu nav izveidots, kopā ar uztveršanas simbolu tiek parādīts neliels „x”.

Bezvadu moduļa inicializācijas laikā (aparatūras un programmatūras pārbaude, piem., pēc pļaujmašīnas–robota ieslēgšanas) tiek parādīts jautājuma zīmes simbols.

11.4 Galvenā izvēlne



Galvenā izvēlne tiek parādīta,

– ja statuss (⇨ 11.2) tiek aizvērts, nospiežot taustiņu OK,
– kad otrajā izvēlnes līmenī tiek nospiests taustiņš Atpakaļ.

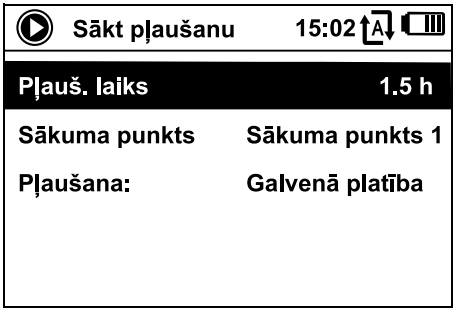
1. Sākums (⇨ 11.5)
Pļaušanas laiks
Sākuma punkts
Pļaušana

2. Atgriešanās (⇨ 11.6)

3. pļaušanas grafiks (⇨ 11.7)
Automātika
Pļaušanas ilgums
Darbības laiki
Jauns pļaušanas grafiks

4. Vēl (⇨ 11.8)
Bloķēt iMOW®
Malas pļaušana
Iestatījumi
Informācija

11.5 Sākums



1. Pļaušanas laiks:
var iestatīt pļaušanas laiku.

2. Sākuma punkts:
var izvēlēties laiku, kad pļaujmašīna–robots sāk pļaušanu. Šī atlase ir pieejama tikai tad, ja ir noteikti sākuma punkti un pļaujmašīna–robots ir bāzes stacijā.

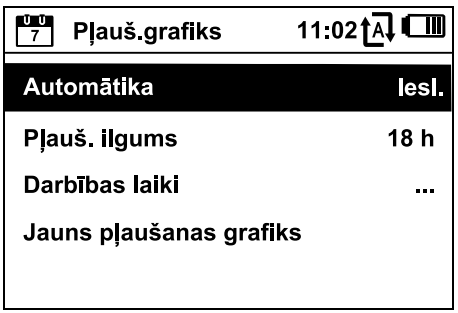
3. Pļaušana:
var atlasīt pļaujamo platību. Šī atlase ir pieejama tikai tad, ja ir instalēta papildu platība.

11.6 Atgriešanās

Pļaujmašīna–robots brauc atpakaļ uz bāzes staciju un uzlādē akumulatoru. Ja automātika ir ieslēgta, pļaujmašīna–robots nākamajā darbības laikā no jauna apstrādā pļaujamo platību.

RMI 632 C, RMI 632 PC:
pļaujmašīnu–robotu var nosūtīt uz bāzes staciju, arī izmantojot lietotni. (⇨ 10.)

11.7 Pļaušanas grafiks



Automātika

Iesl. — automātika ieslēgta. Pēc aktivizēšanas pļaujmašīna–robots pļauj zālāju līdz nākamajam darbības laikam.

Izsl. – visi darbības laiki ir deaktivizēti.

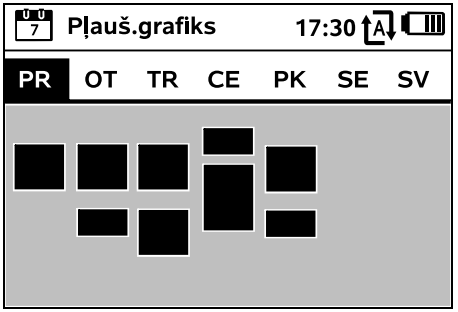
Šodien pauzēt – pļaujmašīna–robots līdz nākamajai dienai nepļauj automātiski. Šī atlase ir pieejama tikai tad, ja attiecīgajā dienā vēl ir instalēti darbības laiki.

Pļaušanas ilgums

Var iestatīt pļaušanas ilgumu nedēļā. Šis iestatījums ir iespējams tikai pļaušanas grafikam „Dinamiski”. Iestatītā vērtība ir saskaņota ar pļaujamās platības izmēru. (⇨ 14.4) Izpildiet norādījumus, kas sniegti nodaļā „Programmēšanas pielāgošana”. (⇨ 15.3)

RMI 632 C, RMI 632 PC:
Pļaušanas ilgumu var iestatīt arī lietotnē. (⇨ 10.)

Darbības laiki



Saglabātais pļaušanas grafiks ir pieejams izvēlnē „Darbības laiki”. Taisnstūra platības attiecīgajā dienā attiecas uz saglabātajiem darbības laikiem. Melnā krāsā atzīmētajos darbības laikos var pļaut, pelēkās zonas ir darbības laiki bez pļaušanas reizēm , piem., ar izslēgtu darbības laiku.

Ar izslēgtu automātisko režīmu visi pļaušanas grafiki ir neaktīvi un visi darbības laiki ir pelēkā krāsā.

Ja ir jāapstrādā **vienas dienas** darbības laiki, tad diena ir jāaktivizē ar vadības krustiņu (nospiest pa kreisi vai pa labi) un apakšizvēlnē jāatver **Darbības laiki**.

Darbības laikos **ar ķeksīti** pļaušana ir atļauta, un pļaušanas 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)
Īpaša uzmanība jāpievērš tam, lai darbības laikā bīstamajā zonā neuzturētos trešās personas.

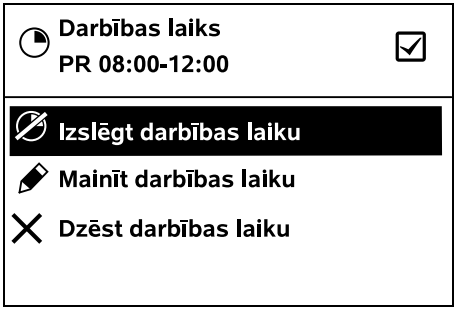
RMI 632 C, RMI 632 PC:
Darbības laikus var rediģēt arī lietotnē. (⇨ 10.)

Saglabātos darbības laikus var atlasīt un rediģēt.

Var atlasīt izvēlnes vienumu **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 vienums **Dzēst visus darb. laikus**.

Darbības laiku maiņa



Ar **Izslēgt darbības laiku** vai **Ieslēgt 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 vienums **Dzēst darbības laiku**.

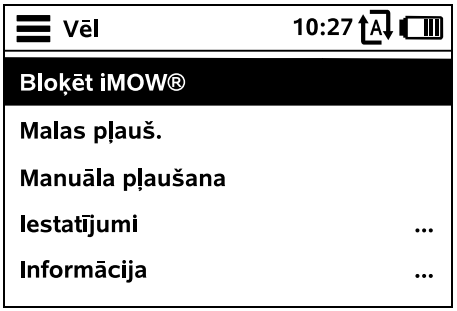
Ja laika periods nav pietiekams nepieciešamajai pļaušanas darbībai un uzlādes procesam, darbības laiks ir jāpaildzina vai jāpapildina vai arī jāsaīsina pļaušanas ilgums. Displejā tiek parādīts atbilstošais ziņojums.

Jauns pļaušanas grafiks

Komanda **Jauns pļaušanas grafiks** dzēš visus saglabātos darbības laikus. Uzstādīšanas vednī tiek atvērta darbība „Programmēt pļaujmašīnu–robotu". (⇨ 9.13)

Ja pēc pārprogrammēšanas pabeigšanas ir aktīvs darbības laiks, pēc atsevišķo dienas grafiku apstiprināšanas pļaujmašīna–robots sāk pļaušanu automātiskajā režīmā.

11.8 Vēl



1. iMOW® bloķēšana: aktivizēt ierīces bloķēšanu.
Lai atbloķētu, nospiediet norādīto taustiņu kombināciju. (⇨ 5.2)

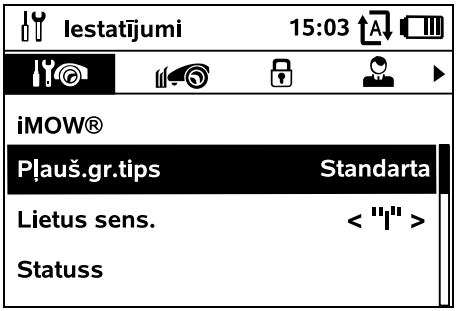
2. Malas pļaušana:
pēc aktivizēšanas pļaujmašīna–robots pļauj pļaujamās platības malu. Pēc viena apļa tas dodas atpakaļ uz bāzes staciju, lai uzlādētu akumulatoru.

3. Manuāla pļaušana:
nospiežot taustiņu OK un pļaušanas taustiņu, var ieslēgt nazi un pļaut zālāju manuāli. Stūrēšana notiek ar vadības ierīci. (⇨ 15.6)

4. Iestatījumi(⇨ 11.9)

5. Informācija(⇨ 11.17)

11.9 Iestatījumi



1. iMOW®:
ierīces iestatījumu pielāgošana (⇨ 11.10)

2. Uzstādīšana:
uzstādīšanas pielāgošana un testēšana (⇨ 11.13)

3. Drošība:
drošības iestatījumu pielāgošana (⇨ 11.15)

4. Apkope:
apkope un tehniskā apskate (⇨ 11.16)

5. Izplatītāja zona:
izvēlne ir aizsargāta ar **izplatītāja kodu**. Ar šīs izvēlnes palīdzību izplatītājs veic dažādus apkopes un servisa darbus.

11.10 iMOW® zāles pļāvējs — ierīces iestatījumi

1. Pļaušanas grafiks:

Standarta: pēc aktivizēšanas pļaujmašīna–robots pļauj zālāju visā darbības laikā. Darbību pārtrauc tikai uzlādes reizēs. Ir iestatīts pļaušanas grafiks „Standarta”.

Dinamiski: pļaušanas un uzlādes reižu skaits un ilgums darbības laikos tiek pielāgots automātiski.

2. Lietus devējs:
lietus devēju var regulēt tā, ka pļaušana tiek pārtraukta vai netiek sākta, ja līst lietus.

- Lietus devēja iestatīšana (⇨ 11.11)

3. Statuss:
atlasiet informāciju, ko vēlaties redzēt statusa rādījuma joslā. (⇨ 11.2)

- Statusa rādījuma iestatīšana (⇨ 11.12)

4. Laiks:
pašreizējā laika iestatīšana. Iestatītajam laikam jāatbilst faktiskajam laikam, lai novērstu nejaušu pļaujmašīnas–robota pļaušanas darbību.

RMI 632 C, RMI 632 PC:
Laiku var arī iestatīt, izmantojot lietotni. (⇨ 10.)

5. Datums:
pašreizējā datuma iestatīšana. Iestatītajam datumam jāatbilst faktiskajam kalendāra datumam, lai novērstu nejaušu pļaujmašīnas–robota pļaušanas darbību.

RMI 632 C, RMI 632 PC:
Datumu var arī iestatīt, izmantojot lietotni. (⇨ 10.)

6. Datuma forma:
iestatiet vēlamo datuma formu.

7. Valoda:
iestatiet vēlamo displeja valodu. Pēc noklusējuma tiek iestatīta tā valoda, kas tiek atlasīta sākotnējās uzstādīšanas laikā.

8. Kontrasts:
ja nepieciešams, var regulēt displeja kontrastu.

9. Energorežīms (RMI 632 C, RMI 632 PC):
standarta režīmā pļaujmašīna–robots jebkurā laikā ir savienota ar internetu un sasniedzama, izmantojot lietotni. (⇨ 10.)
ECO režīmā 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.

11.11 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–robots pēc lietus uzgaida, lai sensora virsma nožūtu.

Izmantojot **vidēju jūtību,** pļaujmašīna–robots ir gatava lietošanai normālos vides apstākļos.

Bīdiet svītriņas tālāk **pa kreisi** pļaušanai pie augstāka mitruma. Pavisam pa kreisi pļaujmašīna–robots pļauj pat mitros vides apstākļos un nepārtrauc pļaušanas procesu, ja sensoru skar lietus piles.

Bīdiet svītriņas tālāk **pa labi** pļaušanai pie mazāka mitruma. Pavisam pa labi pļaujmašīna–robots pļauj tikai tad, ja lietus sensors ir pilnīgi sauss.

11.12 Statusa rādījuma iestatīšana

Lai konfigurētu statusa rādījumu, ar vadības ierīci atlasiet kreiso vai labo rādījumu un nospiediet taustiņu OK.

Uzlādes stāvoklis:
akumulatora simbola rādījums kopā ar uzlādes stāvokli procentos

Atlikušais laiks:
atlikušais pļaušanas ilgums pašreizējā nedēļā stundās un minūtēs. Šis rādījums ir pieejams tikai pļaušanas grafikam „Dinamiski".

Laiks un datums:
pašreizējais datums un laiks

Sākuma laiks:
nākamās plānotās pļaušanas reizes sākuma laiks. Ja pašlaik ir aktīvs darbības laiks, tiek parādīts teksts „aktīvs".

Pļaušanas reizes:
veikto pļaušanas reižu skaits

Pļaušanas h:
līdz šim veikto pļaušanas reižu ilgums

Attālums:
kopējais nobrauktais attālums

Tīkls
(RMI 632 C, RMI 632 PC):
mobilo sakaru tīkla signāla stiprums ar tīkla identifikatoru. Neliels x vai jautājuma zīme norāda, ka pļaujmašīnai–robotam nav savienojuma ar internetu. (⇨ 11.3), (⇨ 11.17)

GPS uztvere
(RMI 632 C, RMI 632 PC):
pļaujmašīnas–robota GPS koordinātes. (⇨ 11.17)

11.13 Uzstādīšana

1. Koridors:
ieslēdziet vai izslēdziet aizkavētu atgriešanos mājās.
Ja ir ieslēgts koridors, pļaujmašīna–robots brauc atpakaļ uz bāzes staciju gar ierobežojošās lentes iekšpusi.

Var izvēlēties **trīs variantus**:
Izslēgts — standarta iestatījums
Pļaujmašīna–robots brauc līdz ierobežojošajai lentei.
Šaurs — 40 cm
Pļaujmašīna–robots pārvietojas pārmaiņus līdz ierobežojošajai lentei vai ar 40 cm nobīdi.
Plats — 40 - 80 cm
Ierīcei atgriežoties, attālums no ierobežojošās lentes attiecīgajā koridorā tiek izvēlēts nejauši.

Ja ir uzstādīta ārēja bāzes stacija savienojumā ar celiņiem un šaurām vietām, nobīdītajai braukšanai mājup jāuzstāda **meklēšanas cilpas**. (⇨ 12.12)

Nobīdītajai braukšanai mājās attālumam starp lentēm jābūt vismaz 2 m.

2. Sākuma punkti:
Pļaujmašīna–robots sāk pļaušanas reizes no bāzes stacijas (noklusējuma iestatījums) vai sākuma punkta.

Sākuma punkti ir jānosaka:

– ja mērķtiecīgi jāpiebrauc 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 **rādiusu**. Sākot pļaušanu attiecīgajā sākuma punktā, pļaujmašīna–robots vispirms pļauj apļa formas laukumā ap sākuma punktu. Tikai pēc tam, kad ir apstrādāta šī zona, pļaušana tiek turpināta atlikušajā pļaujamajā platībā.

- Sākuma punktu iestatīšana (⇨ 11.14)

3. Papildu platības
Papildu platību atbloķēšana.
Neaktīva — standarta iestatījums
Aktīva — iestatījums, ja jāpļauj papildu platības. Izvēlnē „Sākums" jābūt atlasītam elementam „Pļaujamā platība" („Galvenā platība"/„Papildu platība"). (⇨ 12.10)

4. Malas pļaušana:
nosakiet malas pļaušanas biežumu.
Nekad — mala netiek pļauta nekad.
Vienreiz — standarta iestatījums, mala tiek pļauta reizi nedēļā.
Divreiz/trīsreiz/četrreiz/piecreiz — mala tiek pļauta divreiz/trīsreiz/četrreiz/piecreiz nedēļā.

5. Malas testēšana:
sāciet braukšanu pa malu, lai pārbaudītu, vai lentes izvietojums ir pareizs.
Uzstādīšanas asistentā tiek parādīta darbība „Pārbaudīt uzstādīšanu". (⇨ 9.12)

Lai pārbaudītu, vai ierobežojošās lentes izvietojums 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. Jauna uzstādīšana:
uzstādīšanas asistents tiek restartēts, esošais pļaušanas grafiks tiek dzēsts. (⇨ 9.6)

11.14 Sākuma punktu iestatīšana

Lai iestatītu, vai nu

- nosakiet sākuma punktu apgūšanu,

vai arī

- atlasiet vēlamos sākuma punktus un definējiet tos manuāli.

Sākuma punktu apgūšana:
nospiežot taustiņu OK, pļaujmašīna–robots sāk apguves braucienu gar ierobežojošo lenti. Ja tas neatrodas bāzes stacijā, vispirms tas brauc uz bāzes staciju. Visi esošie sākuma punkti tiek dzēsti.

RMI 632 C, RMI 632 PC:
Apguves brauciena laikā tiek noteikta pļaujmašīnas–robota māju zona. Ja nepieciešams, jau saglabātu māju zonu var paplašināt. (⇨ 14.5)

Ja braukšanas laikā tiek nospiests taustiņš OK, var iestatīt līdz 4 sākuma punktiem.
Apguves procesa pārtraukšana:
manuāli — nospiežot taustiņu STOP.
Automātiski — šķēršļu dēļ pie pļaujamās platības malas.

- Ja apguves brauciens ir automātiski apturēts, pielāgojiet ierobežojošās stieples pozīciju vai noņemiet šķēršļus.
- Pirms Pļaujmašīna–robots turpina apguves braucienu, pārbaudiet tā pozīciju. Ierīcei ir jābūt vai nu uz ierobežojošās stieples, vai arī pļaujamajā platībā ar priekšpusi pret ierobežojošo stiepli.

Apguves procesa pabeigšana:
manuāli — pēc pārtraukuma.
Automātiski — pēc pievienošanās bāzes stacijai.
Jaunie sākuma punkti tiek saglabāti, ja tos apstiprina ar taustiņu OK.
Sākšanas biežums:
ar sākšanas biežumu nosaka, cik reižu pļaušana jāsāk no sākuma punkta. Noklusējuma iestatījums ir 2–10 pļaušanas reizes (2/10) no katra sākuma punkta.

- Ja nepieciešams, pēc apguves mainiet sākšanas biežumu.
- Ja apguves process tiek pārtraukts priekšlaikus, no izvēlnes „Atgriezties” sūtiet pļaujmašīnu–robotu uz bāzes staciju. (⇨ 11.6)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
  Pēc apguves brauciena katram sākuma punktam var noteikt **rādiusu** no 3 m līdz 30 m. Saglabātajiem sākuma punktiem pēc noklusējuma nav piešķirts rādiuss.

Sākuma punkti ar rādiusu:
ja pļaujmašīna–robots ir sākusi pļaušanu attiecīgajā sākuma punktā, vispirms pļaujmašīna–robots pļauj sākuma punkta apļa zonas iekšpusē. Pēc tam tiek apstrādāta atlikusī pļaujamā platība.

1.–4. sākuma punkta manuāla iestatīšana:
nosakiet attālumu no sākuma punkta līdz bāzes stacijai un definējiet sākšanas biežumu.
Attālums atbilst brauciena attālumam no bāzes stacijas līdz sākuma punktam metros, ko mēra pulksteņrādītāju kustības virzienā.
Sākšanas biežuma vērtība var būt 0 no 10 pļaušanas reizēm (0/10) līdz 10 no 10 pļaušanas reizēm (10/10).
RMI 632 C, RMI 632 PC:
Katram sākuma punktam var noteikt **rādiusu** no 3 m līdz 30 m.

Bāzes stacija ir definēta kā **0. sākuma punkts**, parasti pļaušana tiek sākta no šī punkta.
Sākšanas biežums atbilst aprēķinātajai atlikušajai vērtībai, proti, 10 no 10 braucieniem.

11.15 Drošība

1. Ierīces bloķēšana
2. Pakāpe
3. GPS aizsardz. (RMI 632 C, RMI 632 PC)
4. Mainīt PIN kodu
5. Starta signāls
6. Brīdinājuma signāli

7. Izvēlnes signāli
8. Taustiņu bloķēšana
9. iMOW® sasaiste ar bāzes staciju

1. Ierīces bloķēšana:
Nospiežot OK, tiek aktivizēta ierīces bloķēšana, pļaujmašīnu–robotu vairs nav iespējams lietot.
Pļaujmašīna–robots jābloķē pirms visu veidu apkopes un tīrīšanas darbu veikšanas, pirms transportēšanas, kā arī pirms pārbaudes. (⇨ 5.2)

- Lai ierīci atbloķētu, nospiediet attēlā parādīto taustiņu kombināciju (pļaušanas un OK taustiņus).

2. Pakāpe:
var iestatīt 4 drošības pakāpes, un atkarībā no pakāpes tiek aktivizētas noteiktas bloķēšanas un aizsardzības ierīces.

– **Nav**:
pļaujmašīna–robots ir neaizsargāta.
– **Zema**:
PIN vaicājums ir aktīvs; pļaujmašīnas–robota un bāzes stacijas savienošana pārī, kā arī ierīces atiestatīšana uz rūpnīcas iestatījumiem tikai pēc PIN koda ievadīšanas.
– **Vidēja**:
kā „Zema", bet papildus ir aktīva vēl laika bloķēšana.
– **Augsta**:
vienmēr ir jāievada PIN kods.

Ieteikums:
iestatiet drošības pakāpi „Zema", „Vidēja" vai „Augsta".

- Atlasiet vajadzīgo pakāpi un nospiediet taustiņu OK; ja nepieciešams, ievadiet 4 ciparu PIN kodu.

PIN vaicājums:
ja pļāvējs tiek sagāzts ilgāk par 10 sekundēm, tiek parādīts PIN vaicājums. Ja PIN kods netiek ievadīts 1 minūtes laikā, atskan trauksmes signāls, tiek izslēgta arī automātika.
Saites bloķēš.:
PIN koda pieprasījums pirms pļaujmašīnas–robota un bāzes stacijas savienošanas pārī.
Atiestat. bloķ.:
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.
Iestat. aizsardz.:
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 lietotnē ievadiet īpašnieka **mobilā tālruņa numuru**(⇨ 10.) un pļaujmašīnai–robotam iestatiet drošības pakāpi „Zema", „Vidēja" vai „Augsta".

4. Mainīt PIN kodu:
ja nepieciešams, iespējams mainīt 4 ciparu PIN kodu.

Izvēlnes vienums „Mainīt PIN kodu" tiek parādīts tikai drošības pakāpēm „Zema", „Vidēja" vai „Augsta".

- Vispirms ievadiet veco PIN kodu un nospiediet taustiņu OK.
- Iestatiet jaunu 4 ciparu PIN kodu un apstipriniet to ar 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 atlases logā.

5. Starta signāls:
akustiskā signāla ieslēgšana vai izslēgšana; tas atskan, pirms tiek ieslēgts pļaušanas nazis.

6. Brīdinājuma signāli:
akustiskā signāla ieslēgšana vai izslēgšana; tas atskan, ja pļaujmašīna–robots saduras ar šķērsli.

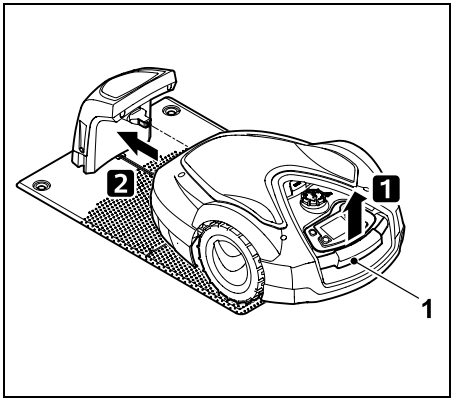
7. Izvēlnes signāli:
akustiskā klikšķa signāla ieslēgšana vai izslēgšana; tas atskan, ja izvēlne tiek atvērta vai atlase tiek apstiprināta, nospiežot taustiņu OK.

8. Taustiņu bloķēšana:
ja ir ieslēgta taustiņu bloķēšana, vadības konsoles taustiņus var nospiest tikai tad, ja vispirms tiek nospiests un turēts taustiņš **Atpakaļ** un pēc tam vadības ierīce tiek nospiesta **uz priekšu**.
Taustiņu bloķēšana tiek aktivizēta 2 minūtes pēc pēdējās taustiņu lietošanas.

9. iMOW® sasaiste ar bāzes staciju:
pēc ekspluatācijas sākšanas Pļaujmašīna–robots darbojas tikai ar piegādāto bāzes staciju.
Pēc bāzes stacijas vai pļaujmašīnas–robota elektroniskās sistēmas daļu

nomaiņas vai, sākot pļaujmašīnas–robota ekspluatāciju citās pļaujamajās platībās ar citu bāzes staciju, pļaujmašīna–robots un bāzes stacija jāsavieno pārī.

- Uzstādiet bāzes staciju un pievienojiet ierobežojošo lenti. (⇨ 9.8), (⇨ 9.10)



Paceliet pļaujmašīnu–robotu aiz transportēšanas roktura (1) nedaudz uz augšu un atbrīvojiet piedziņas riteņus. Atbalstot ierīci uz priekšējiem riteņiem, iebīdiet to bāzes stacijā.

- Nospiežot pogu OK, ievadiet PIN kodu; pļaujmašīna–robots meklē stieples signālu un automātiski to saglabā. Šis process ilgst vairākas minūtes. (⇨ 9.11)

PIN kods nav nepieciešams, ja ir iestatīta drošības pakāpe „Nav".

11.16 Apkope

1. Naža maiņa:
ar taustiņu OK apstiprina jauna pļaušanas naža uzstādīšanu. Skaitītājs tiek atiestatīts.

2. Stieples lūzuma meklēšana:
ja bāzes stacijā mirgo sarkanais LED indikators, ir pārtraukta ierobežojošā lente. (⇨ 13.1)

- Stieples lūzuma meklēšana (⇨ 16.7)

3. Ziemas glabāšana:
nospiežot OK, pļaujmašīna–robots pārslēdzas ziemas glabāšanas režīmā. Iestatījumi saglabājas, pulkstenis un datums tiek atiestatīti.

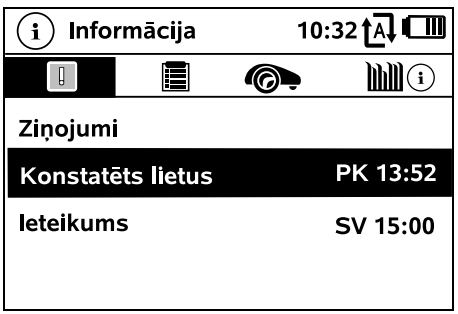
- Pirms ziemas glabāšanas pilnībā uzlādējiet akumulatoru.
- Atsākot ekspluatāciju, aktivizējiet ierīci, nospiežot jebkuru taustiņu.

4. Atiestatīt iestatījumus:
nospiežot taustiņu OK, tiek atiestatīti pļaujmašīnas–robota rūpnīcas iestatījumi un uzstādīšanas vednis tiek palaists atkārtoti. (⇨ 9.6)

- Nospiežot pogu OK, ievadiet PIN kodu.

PIN kods nav nepieciešams, ja ir iestatīta drošības pakāpe „Nav".

11.17 Informācija



1. Ziņojumi:
aktīvo kļūdu, traucējumu un ieteikumu saraksts; tiek parādīts kopā ar reģistrācijas laiku.
Ja ekspluatācijas laikā nav traucējumu, tiek parādīts teksts „Nav ziņojumu". Ziņojuma informācija tiek parādīta, nospiežot taustiņu OK. (⇨ 24.)

2. Notikumi:
pļaujmašīnas–robota nesen veikto darbību saraksts.
Notikuma informācija (papildu teksts, laiks un kods) tiek parādīta, nospiežot taustiņu OK.

Ja dažas darbības notiek neparasti bieži, izplatītājs var sniegt plašāku informāciju. Kļūdas normālas ekspluatācijas laikā tiek dokumentētas ziņojumos.

3. iMOW® statuss:
informācija par pļaujmašīnu–robotu

- Uzlādes stāvoklis:
  akumulatora uzlādes līmenis procentos
- Atlikušais laiks:
  atlikušais pļaušanas ilgums pašreizējā nedēļā stundās un minūtēs. Šis rādījums ir pieejams tikai pļaušanas grafikam „Dinamiski".
- Datums un laiks
- Sākuma laiks:
  nākamās plānotās pļaušanas reizes sākuma laiks
- Pļaušanas reizes:
  visu pabeigto pļaušanas reižu skaits
- Pļaušanas h:
  visu pabeigto pļaušanas reižu ilgums stundās
- Attālums:
  kopējais nobrauktais attālums metros

– Ser.-No.:
pļaujmašīnas–robota sērijas numurs, skatiet arī datu plāksnītē nodalījumā zem vadības konsoles.

– Apkope:
pēdējās STIHL specializēto izplatītāja veiktās apkopes datums

– Akumulators:
akumulatora sērijas numurs

– Programmatūra:
instalētā ierīces programmatūra

4. Zālāja statuss:
informācija par zālāja platību

– Pļaujamā platība kvadrātmetros:
vērtība tiek ievadīta sākotnējās uzstādīšanas vai jaunas uzstādīšanas laikā. (⇨ 9.6)

– Apļa laiks:
ap pļaujamo platību apbraucamā apļa ilgums minūtēs un sekundēs

– Sākuma punkti 1–4:
attālums metros, ko mēra pulksteņa rādītāju virzienā, starp attiecīgo sākuma punktu un bāzes staciju. (⇨ 11.14)

– Platība:
pļaujamā platība metros.

– Malas pļaušana:
malas pļaušanas biežums nedēļā (⇨ 11.13)

5. Bezvadu moduļa statuss (RMI 632 C, RMI 632 PC):
informācija par bezvadu moduli

– Satelīti:
sasniedzamo satelītu skaits

– Pozīcija:
pašreizējā pļaujmašīnas–robota pozīcija; pieejama, ja ir pietiekami daudz satelītu savienojumu

– Signāla stiprums:
mobilo sakaru tīkla signāla stiprums; jo vairāk pluszīmju (maks. „++++”) tiek rādīts, jo labāks ir savienojums.

– Tīkls:
tīkla identifikators, ko veido valsts kods (MCC) un nodrošinātāja kods (MNC)

– Mobilā tālruņa nr.:
lietotāja mobilā tālruņa numurs; tiek ievadīts lietotnē. (⇨ 10.)

– IMEI:
bezvadu moduļa aparatūras numurs

– IMSI:
starptautiskā mobilo sakaru abonenta identitāte

– SW:
bezvadu moduļa programmatūras versija

– Ser.-No.:
bezvadu moduļa sērijas numurs

– Modema SN:
modema sērijas numurs

12. Ierobežojošā lenta

Pirms ierobežojošās lentas ieklāšanas, jo īpaši pirms pirmās uzstādīšanas reizes, izlasiet visu nodaļu un precīzi plānojiet lentas ieklāšanu.

Veiciet pirmo uzstādīšanu, izmantojot uzstādīšanas vedni. (⇨ 9.6)

Ja nepieciešama palīdzība, STIHL izplatītājs labprāt palīdzes sagatavot pļaujamo platību un uzstādīt ierobežojošo lentu.

Pirms ierobežojošās lentas galīgās nofiksēšanas pārbaudiet uzstādīšanu. (⇨ 9.12) Stieples ieklājuma korekcija parasti ir nepieciešama celiņu zonā, kā arī šaurās vietās vai bloķētās platībās.

Var pastāvēt novirzes,

– ja ir izsmeltas pļaujmašīnas–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 pļaujamā platība, lai izmantotu pļaujmašīnu–robotu.

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. Pļaujmašīna–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.

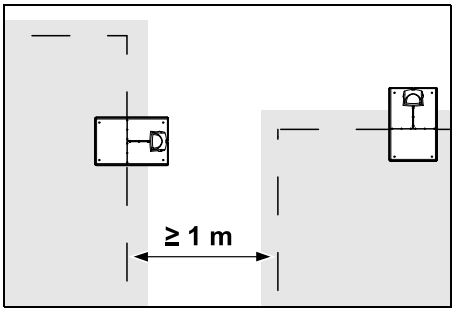
12.1 Ierobežojošās lentes izvietošanas plānošana

Ievērojiet **uzstādīšanas piemērus** lietošanas pamācības beigās. (⇨ 27.)
Lai izvairītos no turpmākiem labojumiem, ierobežojošās lentes izvietošanas laikā uzstādiet bloķētās platības, celiņus, papildu platības, meklēšanas cilpas un lentes rezerves.

- **Nosakiet bāzes stacijas** atrašanās vietu (⇨ 9.1)
- **Šķēršļus** pļaušanas zonā vai nu noņemiet, vai nodrošiniet ierobežotās piekļuves platības. (⇨ 12.9)
- **Ierobežojošā lente:**
  ierobežojošā lente ir jāieklāj pa apli ap visu pļaujamo platību.
  Maksimālais garums:
  500 m

Mazākās pļaujamās platībās, kur lentes garums ir mazāks par 80 m, kopā ar ierobežojošo lenti ir jāuzstāda piederums AKM 100. (⇨ 9.9)

- **Celiņi un piegulošās platības**:
  lai pļautu automātiskajā režīmā, visas pļaujamās platības jāsavieno ar **celiņiem**. (⇨ 12.11)
  Ja nav pietiekami daudz vietas, jāierīko **papildu platības**. (⇨ 12.10)
- Ieklājot ierobežojošo lenti, jāievēro **atstarpes** (⇨ 12.5):
  ar norobežotām piebraucamām platībām (apvidus augstuma atšķirība +/- 1 cm, piem. , 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 izvietošanas šaurā leņķī (mazākā par 90°)
- **Meklēšanas cilpas**:
  ja jāizmanto pārceltā braukšana mājup (koridors), pie celiņiem vai pie ārējām bāzes stacijām jābūt uzstādītam meklēšanas cilpām. (⇨ 12.12)
- **lentes rezerves**:
  lai ierobežojošās lentes izvietojumu varētu pēc tam viegli mainīt, jāuzstāda vairākas lentes rezerves. (⇨ 12.15)



Pļaujamās platības nedrīkst pārklāties. Jāievēro **≥ 1 m** minimālais attālums starp divu pļaujamo platību ierobežojošām lentēm.

Ierobežojošās lentes 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 (⇨ 9.8)
- **ierobežojošās lentas** stāvoklis. Ierobežojošā lenta pēc neilga laika ieaug augsnē, un tā vairs nav redzama. Īpaša stieples vilkšana, lai atzīmētu šķēršļus. (⇨ 12.3)
- **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 lentes izvietošana

Izmantojiet tikai oriģinālos fiksēšanas elementus un oriģinālo ierobežojošo lenti. **Uzstādīšanas komplekti** ar nepieciešamajiem uzstādīšanas materiāliem ir pieejami kā piederumi pie STIHL izplatītāja. (⇨ 18.)

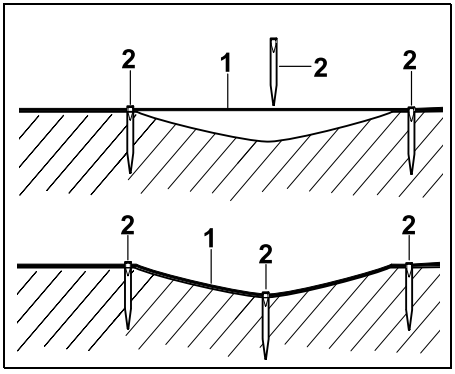
Izvietošanas virzienu (pulksteņrādītāju kustības virzienā vai pretēji) var izvēlēties pēc nepieciešamības.

Nekad neizraujiet fiksēšanas elementus, izmantojot ierobežojošo lenti, vienmēr izmantojiet piemērotu rīku (piem., knaibles).

Uzskicējiet ierobežojošās lentes izvietojumu. (⇨ 12.2)

- Uzstādiet bāzes staciju. (⇨ 9.8)
- Novietojiet ierobežojošo lenti, 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”. (⇨ 9.9)
- Pievienojiet ierobežojošo lenti. (⇨ 9.10)

Norādījums:
izvairieties no pārliekas ierobežojošās lentes nospriegošanas, lai novērstu lentes pārtrūkšanu. Jo īpaši, izmantojot lentes izvietošanas ierīci, ievērojiet, lai ierobežojošā lente brīvi tītos no spoles.



Ierobežojošā lente (1) tiek izvietota virs zemes un nelīdzenās vietās nostiprināta, izmantojot papildu fiksēšanas elementus (2). Tādējādi tiek gādāts, lai lenti nesagriež pļaušanas nazis.

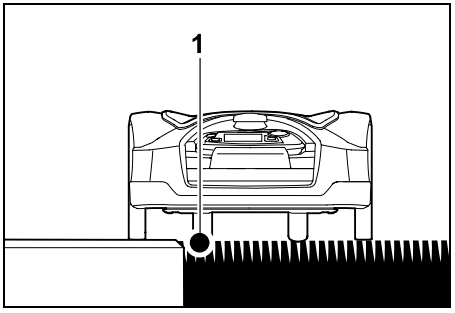
12.4 Ierobežojošās lentas pievienošana

- 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”. (⇨ 9.10)
- Uzstādiet bāzes stacijas pārsegu un pēc tam pievienojiet kontaktdakšas.

- Testējiet stieples signālu. (⇨ 11.13)
- Pārbaudiet dokošanu. (⇨ 15.7)
  Ja nepieciešams, pielāgojiet ierobežojošās lentas stāvokli bāzes stacijas zonā.

12.5 Lentes atstarpes – iMOW® Ruler izmantošana

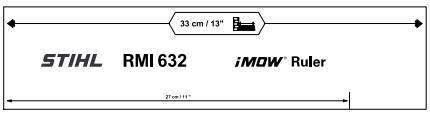


Gar pārbraucamiem šķēršļiem, piemēram, terasēm un satiksmes ceļiem, var izvietot ierobežojošo lenti (1) **bez atstarpes**. Tad Pļaujmašīna–robots brauc ar vienu aizmugures riteni pļaujamās platības ārpusē.
Maksimālā apvidus augstuma atšķirība līdz zāles velēnai: **+/- 1 cm**

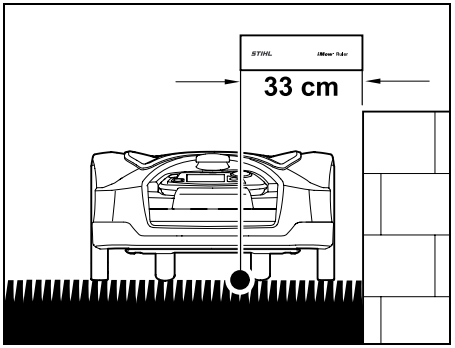
Uzkopjot zālāja malas, uzmanieties, lai nesabojātu ierobežojošo lenti. Ja nepieciešams, izvietojiet ierobežojošo lenti ar nelielu atstarpi (2 - 3 cm) no zālāja malas.

Lentes atstarpju mērīšana, izmantojot iMOW® Ruler:

Lai ierobežojošo lenti izvietotu ar pareizām atstarpēm no zālāja malas un šķēršļiem, atstarpes mērīšanai jāizmanto iMOW® Ruler.



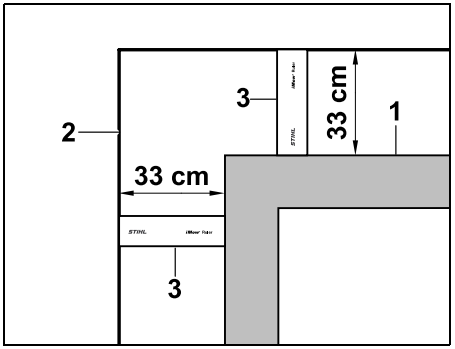
Augsts šķērslis:
atstarpe starp augstu šķērsli un ierobežojošo lenti.



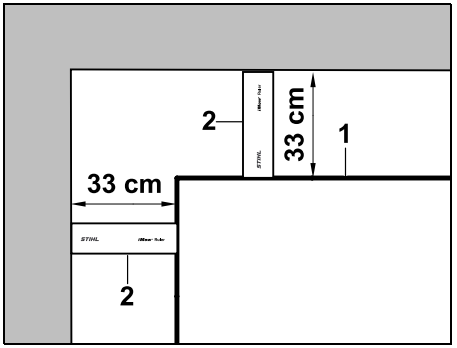
Pļaujmašīnai–robotam pilnībā jābrauc pļaujamās platības iekšpusē, un tas nedrīkst pieskarties šķēršļiem.

Lielākas atstarpes dēļ 33 cm pļaujmašīna–robots brauc stūrī ap augstu šķērsli gar ierobežojošo lenti bez atdures pret šķērsli.

lentes izvietošana ap augstiem šķēršļiem:



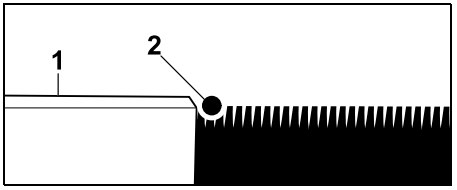
Izvietojot ap augstiem šķēršļiem (1), piemēram, ap mūru stūriem vai augstajām dobēm, stūros precīzi jāievēro lentes atstarpe, lai pļaujmašīna–robots nepieskartos šķērslim. Izvietojiet ierobežojošo lenti (2), izmantojot iMOW® Ruler (3), kā parādīts attēlā.
lentes attālums: 33 cm



Izvietojot ierobežojošo lenti (1) ap augsta šķēršļa iekšējo stūri, nomēriet lentes attālumu ar iMOW® Ruler (2).
lentes attālums: 33 cm

Šķēršļa augstuma mērīšana:

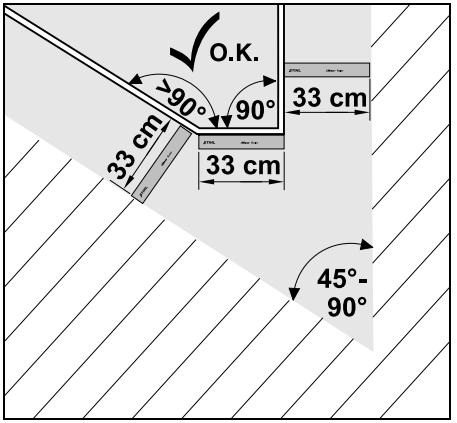
Pļaujmašīna–robots var pārvietoties ierobežotās platībās, piemēram, pa ceļiem, ja pārvaramā apvidus augstuma atšķirība ir mazāka par **+/- 1 cm**.



Augstuma atšķirība ar pārbraucamu šķērsli (1) ir mazāka par +/- 1 cm: ieklājiet ierobežojošo lenti (2) bez atstarpes līdz šķērslim.

Ja nepieciešams, noregulējiet **pļaušanas augstumu** tā, lai pļaujmašīnas–robota pļaušanas mehānisms nesadurtos ar šķēršļiem.
Ja minimālais pļaušanas augstums ir noregulēts, pļaujmašīna–robots var pārvarēt tikai tādus šķēršļus, kas ir zemāki par norādīto augstumu.

12.6 Asi stūri



Asos zālāja stūros (45° – 90°) ierobežojošā lente jāizvieto, kā parādīts attēlā. Abiem leņķiem jābūt ar vismaz **33 cm** atstarpi, lai pļaujmašīna–robots varētu braukt pa malu.

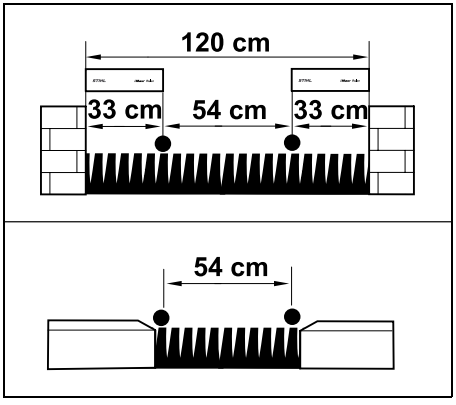
Stūros, kuru leņķis ir mazāks par 45°, lenti neievietojiet.

12.7 Šauras vietas

Ja pļaujamajā platībā ir uzstādīts sašaurinājums, izslēdziet atgriešanos mājās (koridoru) (⇨ 11.13) vai uzstādiet meklēšanas celiņu. (⇨ 12.12)

Pļaujmašīna – robots automātiski pārvietojas pa šaurām vietām, ja ir ievērota stieples minimālā atstarpe. Pļaujamās platības sašaurinājumi tiek ierobežoti, attiecīgi izvietojot ierobežojošo lentu.

Ja divās pļaujamajās platībās, kas pārbraucamas no vienas uz otru, šaurās platības ir savstarpēji savienotas, var ierīkot celiņu. (⇨ 12.11)



Minimālais lentes 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

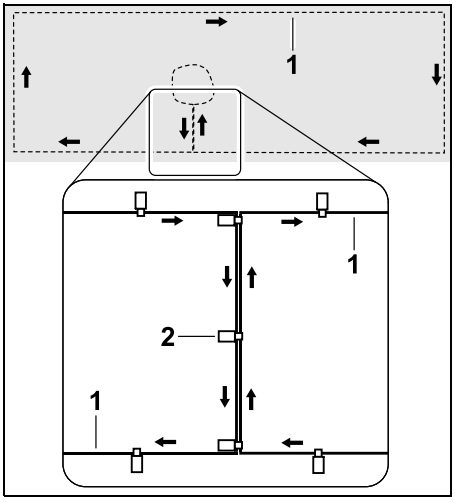
Pļaujmašīna–robots ignorē ierobežojošās lentas signālu, ja stieples tiek ieklātas paralēli un cieši kopā. Savienojumu posmi ir jāuzstāda:

– 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 jāieklāj 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 pļaujmašīna–robots nedrīkst pieskarties;

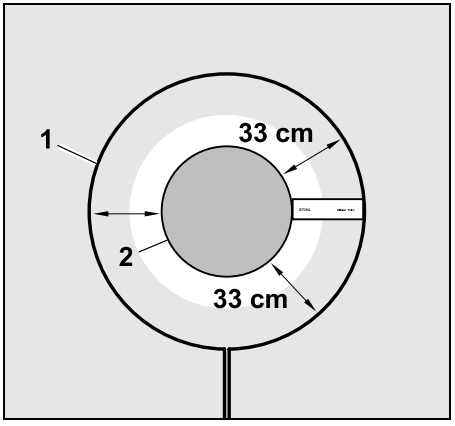
– ap šķēršļiem, kas nav pietiekami stabili;

– ap šķēršļiem, kas ir pārāk zemi. Minimālais augstums: 10 cm.

STIHL iesaka:

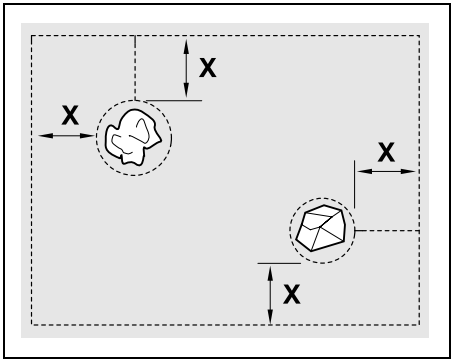
- norobežojiet šķēršļus ar bloķētām platībām vai noņemiet tos;
- pēc sākotnējās uzstādīšanas vai pēc izmaiņām lentes uzstādīšanā pārbaudiet bloķētās platības, izmantojot komandu „Testēt malu". (⇨ 11.13)

Ierobežojošās lentes klājuma attālums ap bloķēto platību: **33 cm**



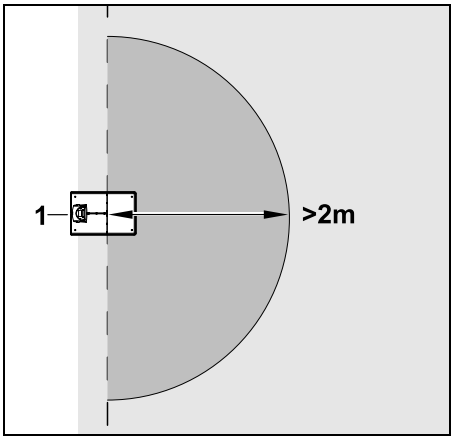
Pļaujmašīna–robots brauc gar ierobežojošo lenti (1) bez sadursmes ar šķērsli (2).

Lai nodrošinātu robustu darbību, bloķētajām platībām svarīgi būt apaļām, nevis ovālām, stūrainām vai izliektām uz iekšpusi.

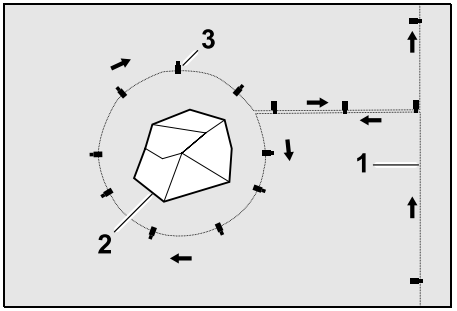


Bloķētajām platībām jābūt ar **minimālo diametru** 66 cm.
Attālumam līdz malējai cilpai (X) jābūt lielākai nekā 54 cm.

Ieteikums:
bloķēto platību diametrs drīkst būt maksimāli 2–3 m.



Lai braukšana uz bāzes staciju būtu netraucēta, bloķētas platības nedrīkst uzstādīt vismaz **2 m** rādiusā ap bāzes staciju (1).

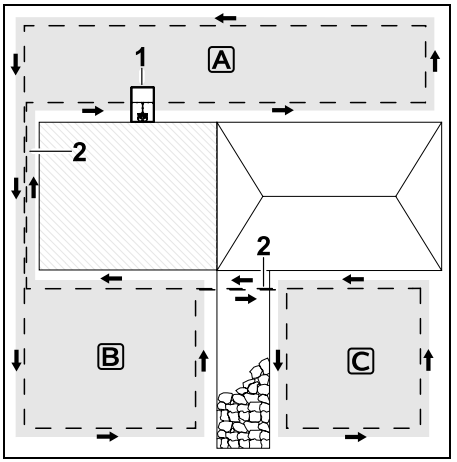


Ieklājiet ierobežojošo lenti (1) no apmales līdz šķērslim un ar pareizu atstarpi (izmantojiet iMOW® Ruler) ap šķērsli (2) un nostipriniet augsnē, izmantojot pietiekamu daudzumu fiksēšanas elementu (3). Pēc tam izvietojiet ierobežojošo lenti atpakaļ uz apmales.

Starp šķērsli un apmali ierobežojošā lente jāizvieto **paralēli, blakus viena otrai** vienā savienotā posmā. Turklāt ir svarīgi, ka tiek ievērots izvietošanas virziens ap bloķēto platību (⇨ 12.8)

12.10 Papildu platības

Papildu platības ir pļaujamās platības, kuras pļaujmašīna–robots **nevar apstrādāt pilnībā automātiski**, jo tām nav iespējams piebraukt. Tādējādi var norobežot vairākas atsevišķas pļaujamās platības, izmantojot vienu vienīgo ierobežojošo lenti. Pļaujmašīna–robots ir jāpārvieto manuāli no vienas pļaujamās platības uz citu. Pļaušanas reize tiek aktivizēta izvēlnē „Sākums”(⇨ 11.5).



Bāzes staciju (1) uzstāda pļaujamajā platībā A, un to apstrādā pilnīgi automātiski atbilstoši pļaušanas grafikam. Blakus esošās platības B un C savienojuma posmos savieno (2) ar pļaujamo platību A. Visās platībās ierobežojoša lente jāizvieto vienādā virzienā — savienojuma posmos ierobežojošā lente nedrīkst krustoties.

- Izvēlnē „Vēl — iestatījumi — uzstādīšana” aktivizējiet papildu platības. (⇨ 11.13)

12.11 Celiņi

Ja jāpļauj vairākas pļaujamās platības (piemēram, pļaujamās platības mājas priekšā un aiz mājas), var ierīkot celiņu, lai izveidotu savienojumu. Tādējādi visas pļaujamās platības var apstrādāt **automātiski**.

Celiņos zālājs tiek nopļauts tikai pēc apbraukšanas gar ierobežojošo lentu. Ja nepieciešams, ieslēdziet automātisko malas pļaušanas režīmu vai regulāri pļaujiet celiņu platību manuāli.
(⇨ 15.6), (⇨ 11.13)

Ja pļaujamajā platībā ir uzstādīts celiņš, izslēdziet atgriešanos mājās (koridoru) (⇨ 11.13) vai uzstādiet meklēšanas celiņu. (⇨ 12.12)

Norādītās stieples atstarpes un celiņu šabloni ir saskaņoti ar ierobežojošās lentas izvietojumu zālāja platībā. Ļoti dziļi izvietotas (piemēram, zem bruģakmeņiem) ierobežojošās lentas izmēri atšķirsies. Pārbaudiet darbību un pielāgojiet lentas izvietojumu pēc nepieciešamības.

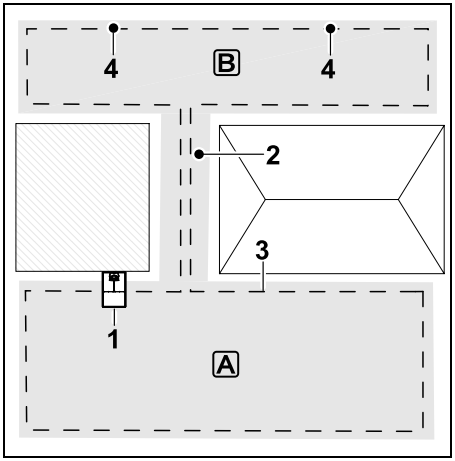
Priekšnoteikumi

– **Minimālais platums** (telpa):
starp fiksētiem šķēršļiem: 108 cm
starp pārbraucamiem ceļiem: 27 cm.

Garākos celiņos atbilstīgi augsnes apstākļiem jāievēro, ka ir nepieciešama nedaudz paaugstināta telpa. Garāki celiņi vienmēr jāierīko iespējami centrēti starp šķēršļiem.

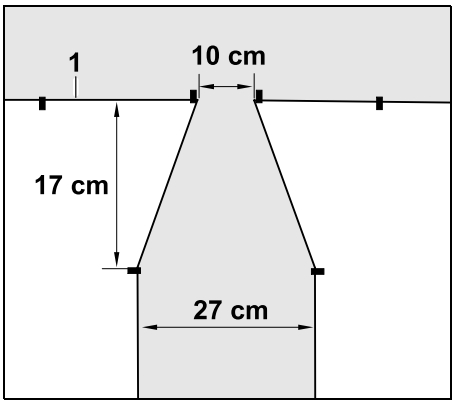
– Celiņš ir brīvi pārbraucams.

– Otrās pļaujamās platības zonā ir definēts vismaz 1 **sākuma punkts**.
(⇨ 11.14)



Bāzes stacija (1) tiek uzstādīta pļaujamajā zonā A. Pļaujamo platību B celiņš (2) savieno ar pļaujamo platību A. Pļaujmašīna – robots var pārbraukt ierobežojošo lentu (3) visā tās garumā. Lai apstrādātu pļaujamo platību B, jādefinē sākuma punkti (4). (⇨ 11.14)
Individuālās pļaušanas reizes sākas atbilstīgi iestatījumam (sākšanas biežums) sākuma punktos.

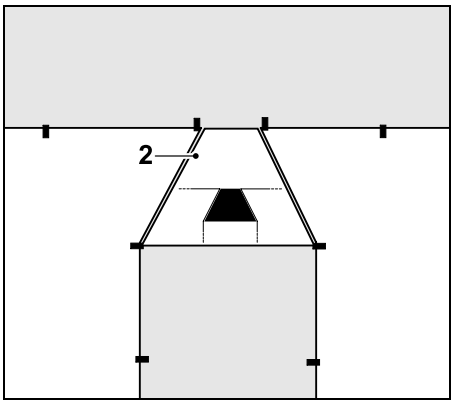
Celiņa sākuma un beigu daļa



Celiņa sākuma un beigu daļā, kā parādīts attēlā, ierobežojošā lenta (1) ir jāieklāj piltuvveida figūras formā. Uzstādot to, tiek novērsts, ka pļaujmašīna – robots pļaušanas procesa laikā nejauši pārvietojas pa celiņu.

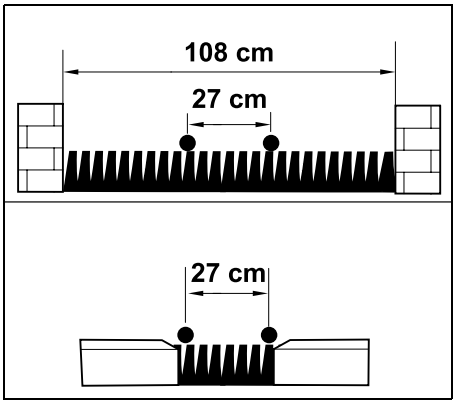
Izmēri ir lielā mērā atkarīgi no apkārtnes un pamatnes īpašībām. Ja celiņiem ir piltuvveida sākuma vai beigu daļa, vienmēr pārbaudiet, vai pļaujmašīna – robots var to izbraukt.

Pa labi un pa kreisi no ieejas celiņā izvietojiet ierobežojošo lentu taisnā virzienā apmēram vienas ierīces platumā.



Konusveida formas iebrauktuves un izbrauktuves uzstādīšanai izmantojiet komplektā ietvertos celiņu šablonus (2).

Celiņa uzstādīšana

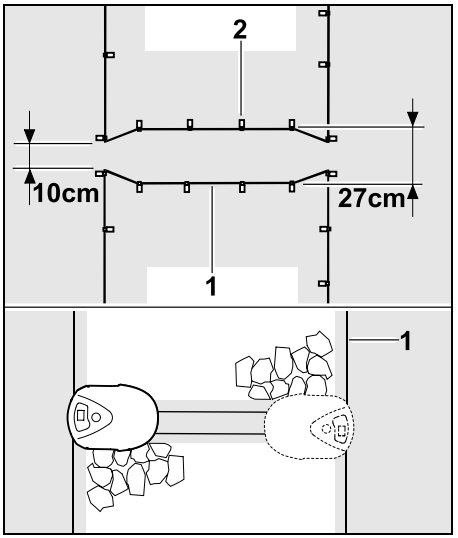


Stieples atstarpe celiņos: **27 cm**

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 Aizkavētas atgriešanās meklēšanas cilpas

Ja tiek aktivizēta aizkavēta atgriešanās, jābūt uzstādītām meklēšanas cilpām:

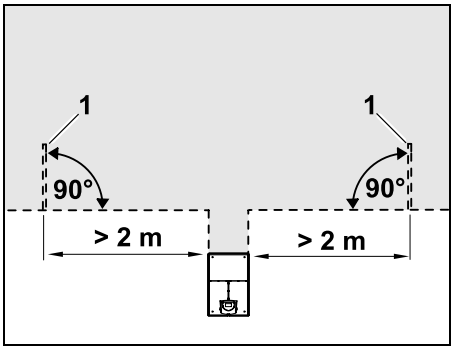
– kad ārējā dokošanas stacija tiek uzstādīta

vai arī

– ja pļaujamajā platībā ir celiņi vai sašaurinājumi.

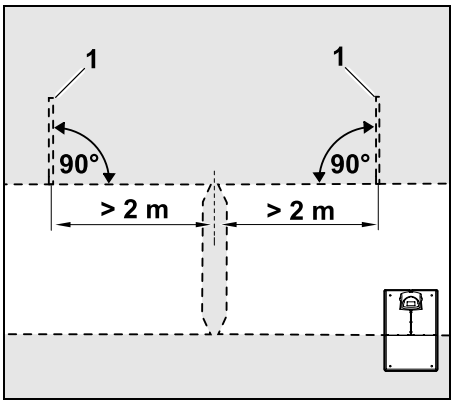
Darbības princips:
kad pļaujmašīna–robots seko pa ierobežojošās lentes iekšpusi, tad atgriešanās laikā tas šķērso vienu no šīm meklēšanas cilpām. Pēc tam tas brauc līdz ierobežojošajai lentei un tālāk – uz bāzes staciju.

Meklēšanas cilpas pie ārējās bāzes stacijas



Pa labi un pa kreisi blakus ārējās bāzes stacijas piekļuvei ir jāuzstāda divas meklēšanas cilpas (1) 90° grādu leņķī pret ierobežojošo lenti.
Minimālais attālums līdz piekļuvei: **2 m**

Meklēšanas cilpas pie celiņiem

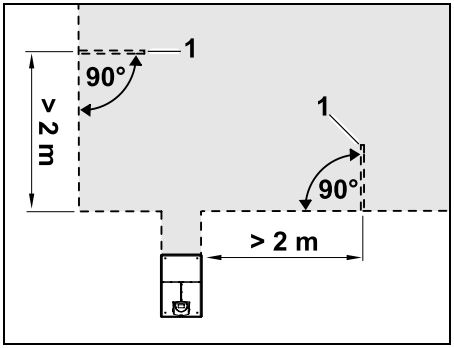


Pa labi un pa kreisi blakus celiņu iebrauktuvēm ir jāuzstāda divas meklēšanas cilpas (1) 90° grādu leņķī pret ierobežojošo lenti, proti, vienmēr tajā

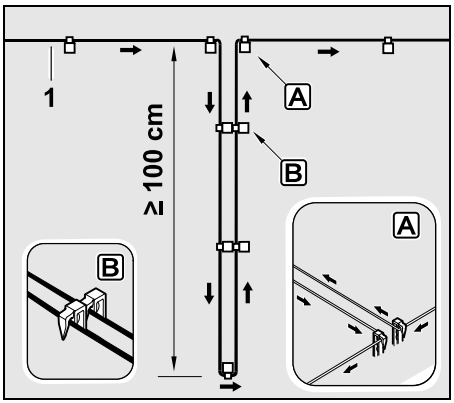
pļaujamās platības daļā, kuru var sasniegt tikai pa vienu celiņu.
Minimālais attālums līdz celiņa iebrauktuvei: **2 m**

Ja ir uzstādīti vairāki celiņi pēc kārtas, tad meklēšanas cilpas jāuzstāda katrai attiecīgajai pļaujamajai platībai.

Meklēšanas cilpas uzstādīšana



Meklēšanas cilpas nedrīkst uzstādīt stūru tuvumā.
Minimālais attālums līdz stūriem: **2 m**



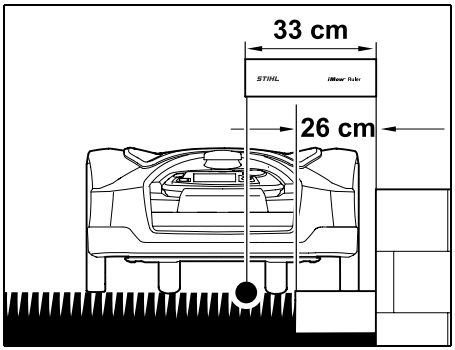
Uzstādiet meklēšanas cilpas zālājā, kā parādīts attēlā. Ierobežojošai lentei (1) ar diviem fiksēšanas elementiem ir jābūt nostiprinātai augsnē malā A un to nedrīkst šķērsot.
Minimālais garums: **100 cm**
Stieples izvietojums pie fiksēšanas elementa B

- Meklēšanas cilpas jānostiprina augsnē ar pietiekamu skaitu fiksēšanas elementu.

12.13 Precīza malu pļaušana

Gar augstiem šķēršļiem rodas līdz 26 cm plata nenopļautas zāles josla. Ja nepieciešams, ap augstiem šķēršļiem var ieklāt apmales.

Apmales minimālais platums



Ieklājiet ierobežojošo lenti 33 cm attālumā no šķēršļa. Lai pilnībā nopļautu zālāja malu, apmalei jābūt vismaz 26 cm platai. Ja tiek ieklātas platākas apmales, zālāja mala tiek apstrādāta vēl precīzāk.

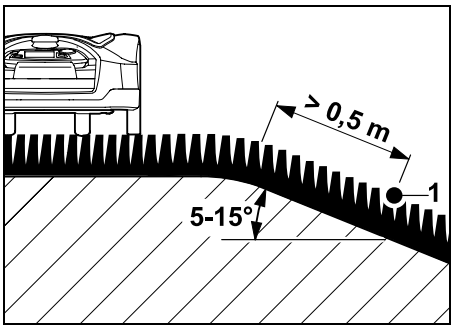
12.14 Slīpumi pļaujamajā platībā

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 dārza skicē.

Lai pļaujmašīna – robots pļautu slīpu zonu pļaujamajā platībā (līdz 15° slīpumam) automātiski un bez traucējumiem, ierobežojošā lenta jāuzstāda nogāzē ar minimālo attālumu no slīpuma malas.

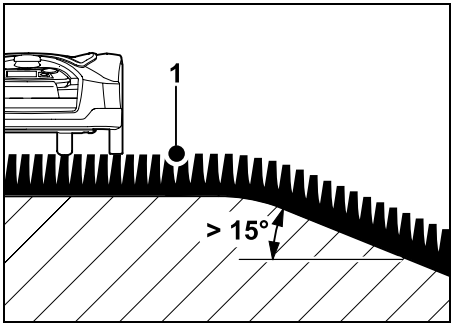
No ūdens virsmām un vietām, no kurām iespējama nokrišana, piemēram, apmalēm vai kāpņu laukumiem, jāievēro vismaz **100 cm** attālums.

Slīpa platība ar 5° - 15° slīpumu



Ja pļaujamajā platībā atrodas slīpa platība ar slīpumu 5° - 15°, ierobežojošā lenta jāieklāj aiz reljefa malas slīpajā platībā, kā parādīts attēlā. Lai pļaujmašīna – robots darbotos netraucēti, jāievēro minimālais attālums (0,5 m) no slīpuma malas līdz ierobežojošai lentai.

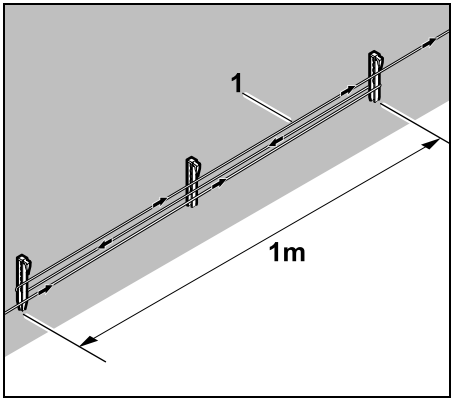
Slīpa platība ar slīpumu > 15°



Ja pļaujamajā platībā atrodas slīpa platība ar slīpumu > 15°, ieteicams izvietot ierobežojošo lentu (1) uz līdzenas platības virs slīpuma malas. Slīpuma mala un slīpā platība netiek pļauta.

12.15 Uzstādiet stieples rezerves

Vienmērīgos attālumos uzstādītās stieples rezerves atvieglo veikt visus turpmāk nepieciešamos pielāgojumus, piemēram, ap bāzes staciju vai ierobežojošās lentas izvietojumā.
Stieples rezerves jāuzstāda īpaši sarežģītu fragmentu tuvumā.

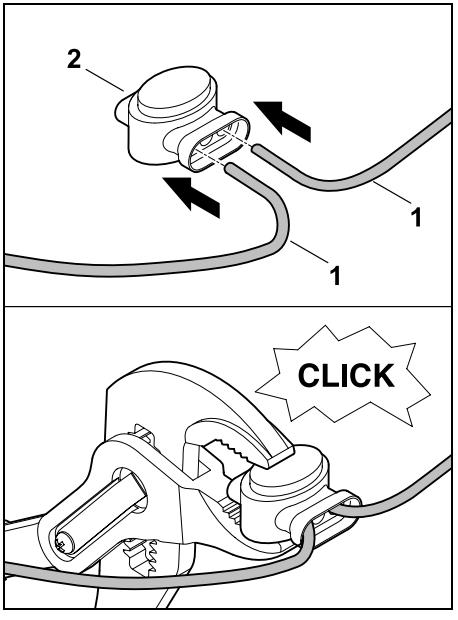


Izklājiet ierobežojošo lentu (1), aptuveni 1 m garumā starp 2 fiksēšanas elementiem, kā redzams attēlā. Stieples rezervi tās vidus daļā nofiksējiet pie zemes ar fiksēšanas elementu.

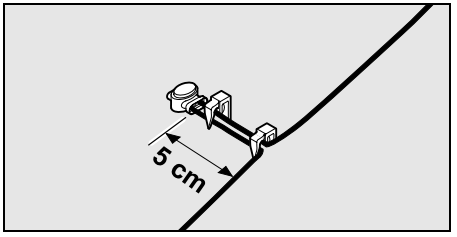
12.16 Stiepļu savienotāja izmantošana

Lai pagarinātu ierobežojošo lentu vai pieslēgtu vaļējus stieples galus, drīkst izmantot tikai kā piederumus pieejamos un ar gelu uzpildītos stieples savienotājus. Tie novērš priekšlaicīgu nolietošanos (piem., stieples galu koroziju) un garantē optimālu savienojumu.

Stieples savienotāju pozīciju atzīmējiet pļaujamās platības skicē. (⇨ 12.2)



Vaļīgus, neizolētus stieples galus (1) ievietojiet līdz galam stieples savienotājā (2). Stieples savienotāju saspiediet ar piemērotām knaiblēm — pievērsiet uzmanību tā pareizai nofiksēšanai.



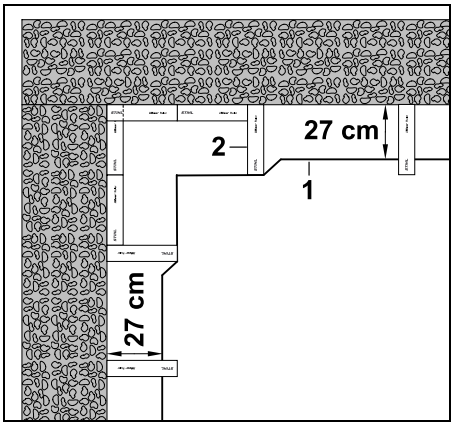
Nostiepuma atslodzei ierobežojošo lentu nostipriniet augsnē ar diviem fiksēšanas elementiem, kā parādīts attēlā.

12.17 Šauri malu attālumi

Taisnā posmā (bet ne stūros) pastāv iespēja lentes attālumu līdz augstam šķērslim samazināt līdz **27 cm**. Tādējādi tiek nopļauta lielāka platība.
Apbraucot malas, (⇨ 9.12), (⇨ 11.13) jāievēro pietiekams attālums (vismaz 5 cm) starp pļaujmašīnu–robotu un šķēršļiem. Nepieciešamības gadījumā palieliniet lentes attālumu līdz šķēršļiem.

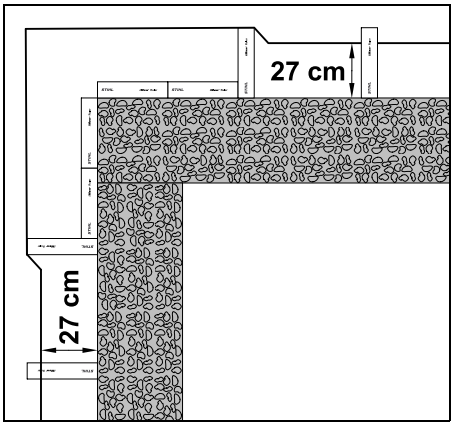
Šauri malu attālumi noteikti jāatzīmē dārza skicē. (⇨ 12.2)

Šauri malu attālumi iekšējā stūrī



izvietojiet ierobežojošo lenti (1) iekšējā stūrī, kā parādīts attēlā. Izmantojiet iMOW® Ruler (2).

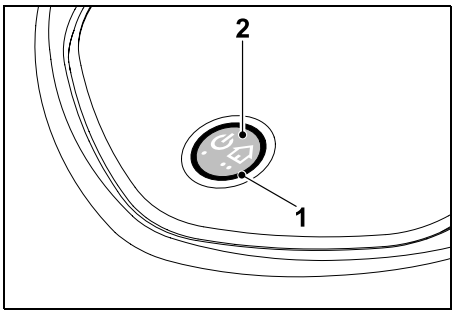
Šauri malu attālumi ārējā stūrī:



izvietojiet ierobežojošo lenti (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 izslēgti.

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 pļāvēju, 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 pļāvējs ar smalcinātāju.

Smalcināšanas procesā, nopļaujot zāles lapas ar pļāvēju, izmantojot smalcinātāju, tās tiek papildus sasmalcinātas. Pēc tam tās nonāk atpakaļ velēnā un paliek tur sapūt.

Smalki sasmalcinātā nopļautā zāle atdod zālājam atpakaļ organiskās barības vielas un līdz ar to kalpo kā dabīgs mēslojums. Tiek ievērojami samazināta mēslojuma nepieciešamība.

14.3 Darbības laiki

Pļaušanas grafikā „Standarts” pļaujmašīna–robots pļauj visā darbības laikā, ko pārtrauc tikai uzlādes.

Pļaušanas grafikā „Dinamiski” darbības laikos pļaujmašīnai-robotam ir atļauts jebkurā laikā atstāt bāzes staciju, lai pļautu zālāju. Tāpēc šajā laikā notiek **pļaušana**, **uzlādēšana** un **atpūta**. Pļaujmašīna–robots automātiski sadala nepieciešamās pļaušanas un uzlādēšanas reizes pieejamajā laika posmā.

Uzstādīšanas laikā darbības laiki tiek automātiski sadalīti visai nedēļai. Tiek paredzētas laika rezerves, tādējādi optimāla zālāja kopšana tiek nodrošināta arī tad, kad plānoto pļaušanu nevar veikt (piem., lietus dēļ).

Darbības laikos nepiederošām personām aizliegts uzturēties bīstamajās zonās. Attiecīgi pielāgojiet darbības laikus. Ievērojiet arī pašvaldību noteikumus par pļaujmašīnas–robota lietošanu, kā arī norādījumus nodaļā „Jūsu drošībai” (⇨ 6.), un mainiet darbības laiku izvēlnē „Pļauš. grafiks”. (⇨ 11.7)
Īpaši ieteicams kompetentajā iestādē pārbaudīt, kurā dienas un nakts laikā ierīci drīkst izmantot.

14.4 Pļaušanas ilgums

Pļaušanas ilgums norāda, cik stundu nedēļā jāpļauj mauriņš. To var pagarināt vai saīsināt nedēļas iestatījumos (⇨ 11.7).

Pļaušanas ilgums atbilst laikam, kad pļaujmašīna–robots pļauj mauriņu. Laiks, kad tiek uzlādēts akumulators, neskaitās pļaušanas laiks.

Sākotnējās uzstādīšanas laikā pļaujmašīna–robots aprēķina pļaušanas ilgumu automātiski no iestatītā pļaujamās platības lieluma. Šī atsauces vērtība ir paredzēta normālam zālājam sausos apstākļos.

Veiktspēja attiecībā uz platībām:

Iai nopļautu 100 m^2, pļaujmašīnai–robotam nepieciešamas aptuveni:

RMI 632, RMI 632 C:	70 minūtes
RMI 632 P, RMI 632 PC:	65 minūtes

14.5 Māju zona (RMI 632 C, RMI 632 PC)

Izmantojot iebūvēto GPS uztvērēju, pļaujmašīna–robots atpazīst atrašanās vietu. Katrā braucienā pa malu, lai pārbaudītu stieples ieklājumu (⇨ 9.12) un apgūtu sākuma punktus (⇨ 11.14), pļaujmašīna–robots 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–robota 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–robots jālādē un jādarbina, kad apkārtējās vides temperatūra ir +5 °C līdz +40 °C.

- Uzstādiet bāzes staciju (⇨ 9.8)
- Izvietojiet ierobežojošo lentu (⇨ 9.9) un pieslēdziet to. (⇨ 9.10)
- Noņemiet svešķermeņus (piem., rotaļlietas, instrumentus) no pļaujamās platības.
- Uzlādējiet akumulatoru (⇨ 15.8)
- Iestatiet laiku un datumu (⇨ 11.10)
- Pārbaudiet un pielāgojiet, ja nepieciešams, pļaušanas grafiku — jo īpaši pārliecinieties, vai darbības laikā tiek aizsargātas trešās personas no piekļuves bīstamai zonai. (⇨ 11.7)

Ļoti garu zāli pirms pļaujmašīnas–robota lietošanas nopļaujiet ar parasto zāles pļāvēju (piem., pēc ilga pārtraukuma).

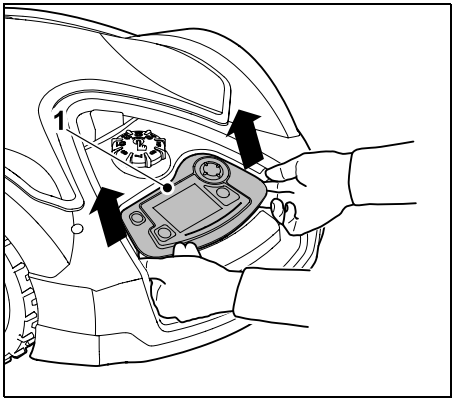
15.2 Vadības konsoles noņemšana un ievietošana

Nepieciešamības gadījumā noņemiet vadības konsoli no pļaujmašīnas–robota, lai varētu veikt manuālu pļaušanu vai, piem., mainītu programmatūru.

Automātiskā darbība ir iespējama tikai tad, ja pļaujmašīnā–robotā ir ievietota vadības konsole.

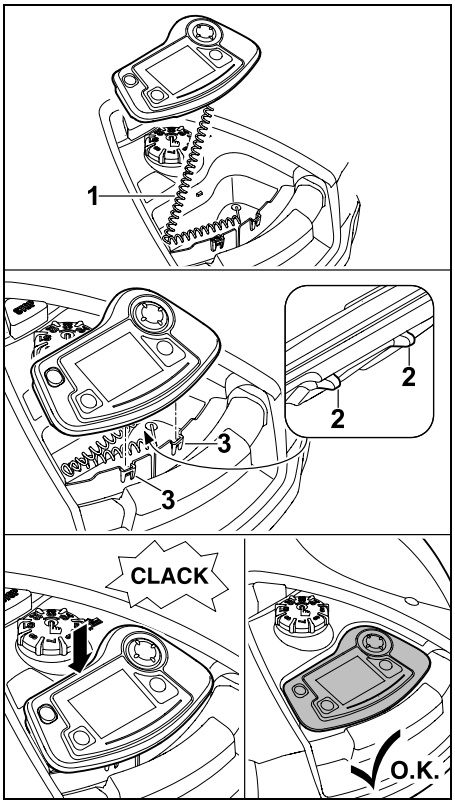
Noņemt vadības konsoli:

- darbības laikā pirms vadības konsoles izņemšanas nospiediet STOP-taustiņu.



Aizmugurējā zonā viegli paceliet vadības konsoli (1) un izņemiet to no pļaujmašīnas–robota. 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 priekšu un ļaujiet tai nofiksēties.

15.3 Programmēto iestatījumu pielāgošana

Pašreizējo programmēšanu var skatīt **pļaušanas grafikā** vai modeļiem RMI 632 C, RMI 632 PC — **iMOW®**

lietotnē. (⇨ 10.)
Pļaušanas grafiks tiek aprēķināts uzstādīšanas laikā vai jauna pļaušanas grafika izveides laikā atbilstoši pļaujamās platības lielumam.

Darbības laikus un **Pļaušanas ilgumu**var attiecīgi mainīt. Pļaušanas grafikā**Standarta** pļaujmašīna–robots pļauj un uzlādējas darbības laikos, pļaušanas grafikā **Dinamiski** nepieciešamās pļaušanas reizes tiek automātiski sadalītas iespējamajos darbības laikos. Ja nepieciešams, darbības laikā notiek vairākas pļaušanas un uzlādes operācijas. Pēc vēlēšanās pļaujamās platības malu var pļaut automātiski periodiskos intervālos. (⇨ 11.13)

Dienā ir pieejami trīs dažādi darbības laiki. (⇨ 11.7)

Ja pļaujmašīnai–robotam ir jābrauc uz konkrētām pļaujamām platībām, ir jānosaka īpaši sākuma punkti. (⇨ 11.14)

Atlasot pļaušanas grafiku **Dinamiski**, lai zālāja kopšana būtu optimāla, noteiktos apstākļos (piem., labi laika apstākļi vai daudz laika) netiek izmantoti visi darbības laiki.

Darbības laiku maiņa (⇨ 11.7)

– Papildu darbības laiki turpmākām pļaušanas reizēm
– Laika periodu pielāgošana, piem., lai izvairītos no pļaušanas no rīta vai nakts laikā
– Atsevišķa darbības laika izlaišana, jo pļaujamā platība, piem., tiek izmantota svinībām

Pļaušanas ilguma pagarināšana (⇨ 11.7)

– Ir platības, kas nav pietiekami nopļautas, piem., ja pļaujamās platības ir ļoti sarežģītas.
– Intensīva zāles augšana sezonas laikā
– Īpaši biezs zālājs

Pļaušanas ilguma saīsināšana (⇨ 11.7)

– Samazināta zāles augšana karstuma, aukstuma vai sausuma dēļ

Jauna pļaušana grafika izveidošana (⇨ 11.7)

– Ir mainīts pļaujamās platības lielums

Jauna uzstādīšana (⇨ 9.6)

– Jauna bāzes stacijas atrašanās vieta
– Sākotnējā nodošana ekspluatācijā jaunā pļaujamajā platībā

15.4 Pļaušana ar automātiku

- Automātiskā režīma slēdzis: ja automātika ir ieslēgta, displejā blakus akumulatora simbolam tiek parādīts automātikas simbols. (⇨ 11.7)

- **Sākt** pļaušanu:
  Pļaušanas grafikā **Standarta** pļaujmašīna–robots izbrauc katra darbības laika sākumā un pļauj zālāju. Pļaušanas grafikā **Dinamiski** pļaušanas reizes tiek automātiski sadalītas pieejamajos darbības laikos. (⇨ 11.7)
- **Pabeigt** pļaušanu:
  kad akumulators ir izlādējies, pļaujmašīna–robots automātiski brauc uz bāzes staciju. (⇨ 15.7)
  Ar taustiņu **STOP** vai izvēlnē „**Atgriezties**" pļaušanu jebkurā brīdī var manuāli pārtraukt. (⇨ 5.1)
  Bāzes stacijā aktivizējot **atgriešanos**, nekavējoties tiek pārtraukta arī pašreizējā pļaušana. (⇨ 13.1)
  RMI 632 C, RMI 632 PC:
  Pļaušanu var pārtraukt arī lietotnē, nosūtot pļaujmašīnu–robotu uz bāzes staciju. (⇨ 10.)

Pļaujamās platības, kuras pļaujmašīna–robots sasniedz pa **celiņu,** tiek apstrādātas tikai tad, ja šajās platībās ir noteikti sākuma punkti.

15.5 Pļaušana neatkarīgi no darbības laikiem

- Nospiežot taustiņu, aktivizējiet bāzes stacijā esošu pļaujmašīnu–robotu. Tādējādi tiek ieslēgta arī bāzes stacija.

Pļaujamā platība ar bāzes staciju

- Lai apstrādātu pļaujamās platības zonu, kuru var sasniegt tikai pa **celiņu,** pļaujmašīna-robots ir jāpārnes vai jānovirza tās virzienā.
- Nekavējoties sākt pļaušanu:
  izsauciet izvēlni „**Sākums**" (⇨ 11.5) vai nospiediet **pļaušanas taustiņu**.
  Pļaušana sākas nekavējoties un turpinās līdz norādītajam laikam.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
  Sāciet pļaušanu, izmantojot lietotni. (⇨ 10.)
  Pļaušana sākas atlasītajā sākuma laikā un turpinās līdz atlasītajam beigu laikam.

- Apturēt pļaušanu manuāli:
  Ar taustiņu **STOP** vai izvēlnē „**Atgriezties**" (⇨ 11.6) pļaušanu var jebkurā brīdī pārtraukt. (⇨ 5.1)
  Bāzes stacijā aktivizējot **atgriešanos**, nekavējoties tiek pārtraukta arī pļaušana. (⇨ 13.1)
  RMI 632 C, RMI 632 PC:
  Pļaušanu var pārtraukt arī lietotnē, nosūtot pļaujmašīnu–robotu uz bāzes staciju. (⇨ 10.)

Ja nepieciešams, pļaujmašīna–robots starplaikā uzlādē akumulatoru, pēc tam turpina pļaušanu līdz atlasītajam beigu laikam.

Papildu platības

- Pārnesiet vai pārvediet pļaujmašīnu-robotu uz papildu platību.
- Aktivizējiet papildu platību. (⇨ 12.10)
- Nekavējoties sākt pļaušanu:
  izsauciet izvēlni „**Sākums**" (⇨ 11.5) vai nospiediet **pļaušanas taustiņu**.
  Pļaušana sākas nekavējoties un turpinās līdz norādītajam laikam.
- Pabeigt pļaušanu:
  ja atlasītais beigu laiks tiek sasniegts, pļaujmašīna–robots brauc līdz ierobežojošai lentei un apstājas. Lai uzlādētu akumulatoru, novietojiet ierīci bāzes stacijā un apstipriniet parādīto ziņojumu. (⇨ 24.)
  Pļaušanu var manuāli pārtraukt jebkurā brīdī, nospiežot **taustiņu STOP**.
  (⇨ 5.1)

Ja akumulators ir izlādējies pirms atlasītā beigu laika, pļaušana tiek attiecīgi saīsināta.

15.6 Manuāla pļaušana

Manuālās pļaušanas laikā trieciena devējs un malu ierobežošana ir neaktīvi.

- Akumulatora uzlāde nepieciešamības gadījumā (⇨ 15.8)
- Noņemt vadības konsoli (⇨ 15.2)
- Izvēlnē „Vēl" aktivizējiet apakšizvēlni „**Manuāla pļaušana**". (⇨ 11.8)
- Virziet un vadiet pļaujmašīnu–robotu ar vadības ierīci.
  Virzībai uz priekšu ir pieejami 2 ātrumi:
  lēni, viegli spiežot taustiņus, un **ātri**, stingri spiežot taustiņus.
- Pirms pļaušanas naža ieslēgšanas pārliecinieties, ka pļaušanas mehānisms atrodas pietiekamā attālumā no kājām, un vienmēr stāviet aiz pļaujmašīnas–robota. (⇨ 4.2)
- Lai ieslēgtu pļaušanas nazi, ar labo īkšķi nospiediet un turiet nospiestu **taustiņu OK**, pēc tam ar kreiso īkšķi nospiediet un turiet **pļaušanas taustiņu**, atlaidiet taustiņu OK. Pļaušanas nazis griežas tik ilgi, kamēr ir nospiests pļaušanas taustiņš.
- Manuālās pļaušanas laikā ar kreiso īkšķi turiet nospiestu pļaušanas taustiņu un ar labo roku izmantojiet vadības ierīci.
- Lai izslēgtu pļaušanas nazi, atlaidiet pļaušanas taustiņu.
- Pēc manuālās pļaušanas uzlādējiet akumulatoru. (⇨ 15.8)

15.7 Pļaujmašīnas–robota pievienošanās bāzes stacijai

Pievienošanās bāzes stacijai automātiskajā režīmā

Pļaujmašīna–robots 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 atgriešanos. (⇨ 11.6)
  Pļaušanas laikā bāzes stacijā var arī aktivizēt **atgriešanos**.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
  Izmantojot lietotni, nosūtiet pļaujmašīnu–robotu uz bāzes staciju. (⇨ 10.)

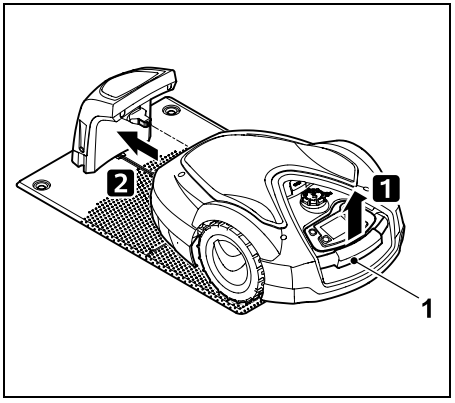
Pēc pievienošanās bāzes stacijai pašreizējā darbības laikā netiek turpināts pļaušanas process.

Manuālā pievienošanās bāzes stacijai

- Izmantojot vadības konsoli, aizvediet pļaujmašīnu–robotu uz bāzes staciju, pēc tam izņemiet vadības konsoli (⇨ 15.2) un izvēlnē „Vēl " aktivizējiet apakšizvēlni „**Manuāla pļaušana**" (⇨ 11.8).

vai arī

- Manuāli iebīdiet pļaujmašīnu–robotu bāzes stacijā.



Paceliet pļaujmašīnu–robotu aiz transportēšanas roktura (1) nedaudz uz augšu un atbrīvojiet piedziņas riteņus. Atbalstot ierīci uz priekšējiem riteņiem, iebīdiet 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 **pļaušanas** uzlādēšana notiek automātiski — pļaušanas procesa beigās, kad pļaujmašīna–robots ir pieslēdzies pie bāzes stacijas.

Manuāla uzlādes sākšana

- Pēc izmantošanas **papildu platībās** pārnesiet pļaujmašīnu–robotu pļaujamajā platībā un ievietojiet bāzes stacijā. (⇨ 15.7)
- Pēc **pļaušanas procesa pārtraukšanas** ievietojiet pļaujmašīnu–robotu bāzes stacijā. (⇨ 15.7)
- Ja nepieciešams, pārtrauciet pļaujmašīnas-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.

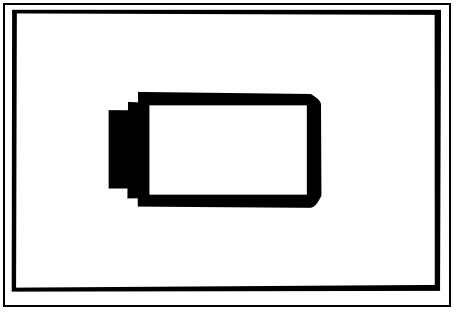
Ja rodas uzlādes problēmas, displejā parādās attiecīgs ziņojums. (⇨ 24.)

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. (⇨ 11.12)

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 pļaujmašīnu–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 jebkādus apkopes darbus pie bāzes stacijas, atvienojiet strāvas vadu.

Visu apkopes darbu laikā valkājiet cimdus, jo īpaši strādājot pie pļaušanas naža.

16.1 Apkopes grafiks

Apkopju intervāli ir atkarīgi no darba stundām. Attiecīgo pļaušanas stundu skaitītāju var atvērt izvēlnē „Vēl — informācija”. (⇨ 11.17)

Norādītie apkopes intervāli ir stingri jāievēro.

Apkopes darbi dienās ar aktīvām stundām:

- Vizuāli pārbaudiet ierīces un bāzes stacijas vispārējo stāvokli.
- Pārbaudiet displeju — pārbaudiet pašreizējo laiku un nākamās pļaušanas laiku.
- Pārbaudiet pļaujamo platību un izņemiet svešķermeņus u.c., ja nepieciešams.
- Pārbaudiet, vai akumulators tiek uzlādēts. (⇨ 15.8)

Iknedēļas apkope:

- Tīriet ierīci. (⇨ 16.2)
- Pārbaudiet nazi, naža stiprinājumu un pļaušanas mehānismu vizuāli, vai nav bojājumu (izliekumi, plaisas, lūzumi u.c.) un nodilumu. (⇨ 16.3)

Ik pēc 200 stundām:

- Nomainiet pļaušanas nazi. (⇨ 16.4)

Ikgadējais apkopes darbs:

- STIHL iesaka ikgadēju pārbaudi ziemas mēnešos, kuru veic STIHL izplatītājs. Īpaši jāveic akumulatora, elektroniskās sistēmas un programmatūras apkope.

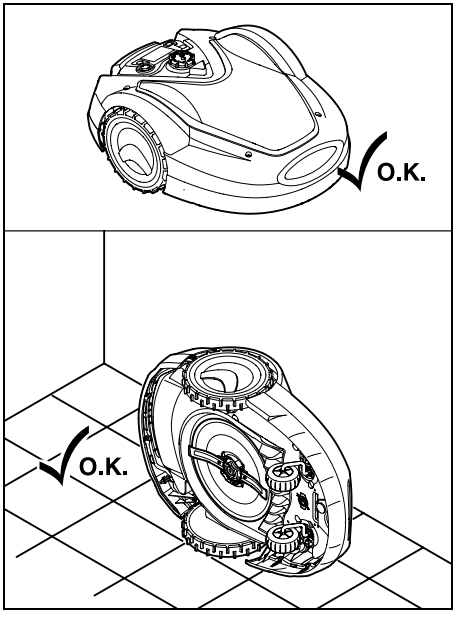
Tādējādi izplatītājs var veikt visus apkopes darbus pareizi, nomainot drošības līmeni uz „Neviens” vai pasakot izplatītajam izmantojamo PIN kodu.

16.2 Ierīces tīrīšana

Rūpīga attieksme pasargā ierīci no bojājumiem un pagarina tās kalpošanas laiku.

Tīrīšana un apkope:

Pirms tīrīšanas pārliecinieties, ka griežampoga ir montēta pareizi, jo pretējā gadījumā ūdens var iekļūt ierīcē.



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.

- Noņemiet netīrumus ar suku vai lupatiņu. Īpaši notīriet arī pļaušanas nazi un bāzes staciju.
- Korpusā un pļaušanas mehānisma pielipušās zāles atliekas atbrīvojiet ar koka nūju.
- Ja nepieciešams, izmantojiet īpašu tīrītāju (piem., STIHL speciālo tīrīšanas līdzekli).
- Periodiskos intervālos noņemiet piedziņas plāksni un izņemiet atlikušo zāli. (⇨ 16.6)

Mitrā laikā piedziņas plāksne jātīra biežāk. Iestāvējušies netīrumi starp piedziņas plāksni un pļaušanas mehānismu rada berzi un tādējādi izraisa palielinātu enerģijas patēriņu.

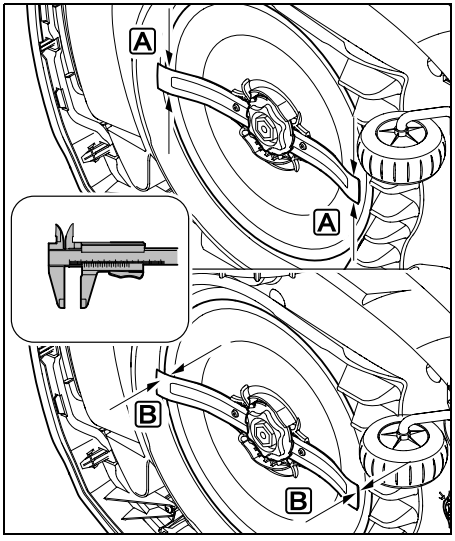
16.3 Pļaušanas naža nodiluma robežas pārbaude

Savainojumu risks!
Nodilis pļaušanas nazis var nolūzt un nopietni savainot. Tāpēc jāievēro naža apkopes instrukcijas. Pļaušanas naži 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.

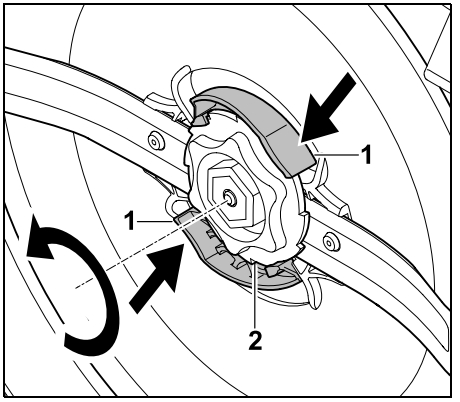
16.4 Pļaušanas naža izņemšana un ievietošana

Pļaušanas naža ir paredzētais kalpošanas laiks ir 200 stundas.

- 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:



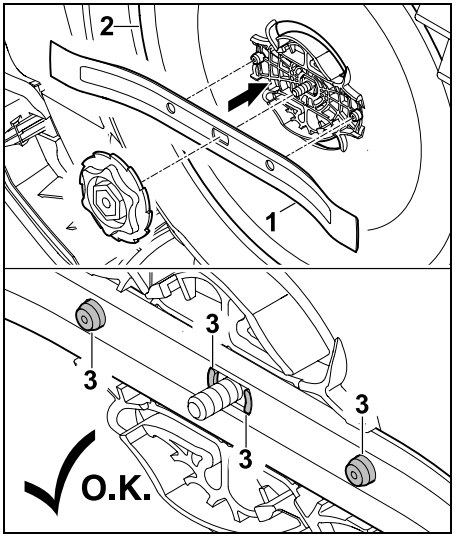
ar vienu roku iespiediet un turiet abas cilnes (1) uz piedziņas plāksnes. Ar otru roku noskrūvējiet stiprinājuma uzgriezni (2). Noņemiet pļaušanas nazi kopā ar stiprinājuma uzgriezni.

Ievietojiet pļaušanas nazi:

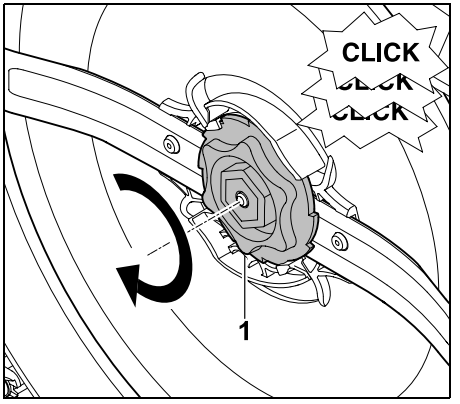
Savainojumu risks!
Pirms naža uzstādīšanas pārbaudiet, vai tas nav bojāts. Nazis ir jānomaina, ja tajā manāmi robi vai plaisas vai arī tas ir nodilis. (⇨ 16.3)

Piedziņas plāksne un **stiprinājuma uzgrieznis** arī ir jānomaina, ja tie ir bojāti (piem., salauzti, nolietoti). Jo īpaši stiprinājuma uzgrieznim 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 pļaušanas naža uzstādīšanas apstipriniet naža nomaiņu izvēlnē „Vēl — apkope". (⇨ 11.16)

16.5 Pļaušanas naža asināšana

Nekad neasiniet pļaušanas nazi.

STIHL iesaka **vienmēr** nomainīt neasu pļaušanas nazi ar jaunu.

Tikai jauns pļaušanas nazis ir pietiekami precīzi līdzsvarots un garantē ierīces pareizu darbību, kā arī zemu trokšņu līmeni.

16.6 Piedziņas plāksnes izņemšana un uzstādīšana

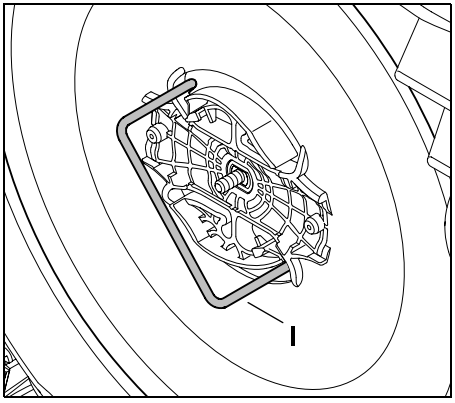
Lai tīrītu pļaušanas mehānismu, piedziņas plāksni var izjaukt.

- Aktivizējiet ierīces bloķēšanu (⇨ 5.2) un uzvelciet cimdus.

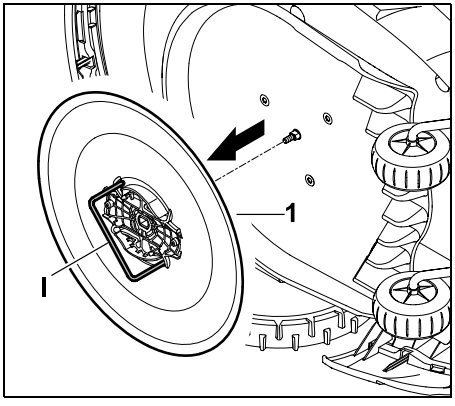
- Sagāziet pļaujmašīnu–robotu uz sāniem un atbalstiet droši pret stabilu sienu. Rūpīgi notīriet pļaušanas mehānismu un pļaušanas nazi. (⇨ 16.2)

Noņemiet piedziņas plāksni:

- demontējiet pļaušanas nazi. (⇨ 16.4)

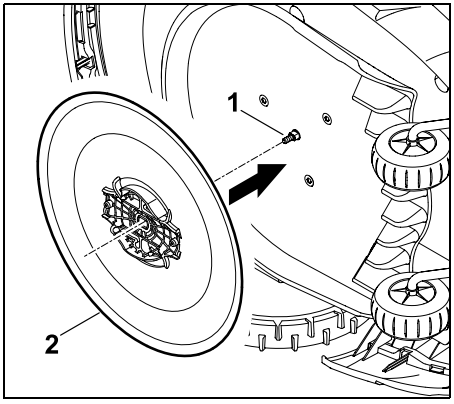


Ievietojiet noņēmēju (I) piedziņas plāksnē, kā norādīts attēlā, un pagrieziet to līdz galam pretēji pulksteņrādītāja kustības virzienam.



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 pļaušanas nazi. (⇨ 16.4)

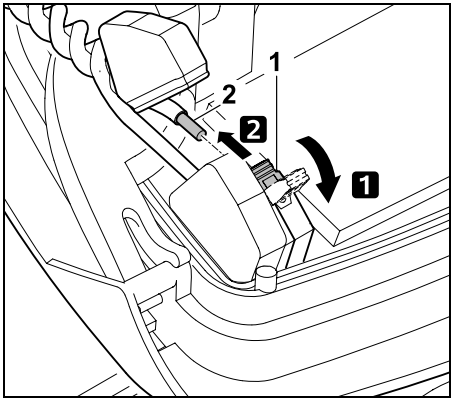
16.7 Stieples lūzuma meklēšana

Stieples lūzuma gadījumā bāzes stacijā ātri mirgo sarkanā gaismas diode. (⇨ 13.1) Pļaujmašīnas–robota displejā tiek parādīts attiecīgais ziņojums.

Ja stieples lūzums netiek atrasts, kā aprakstīts, sazinieties ar 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)



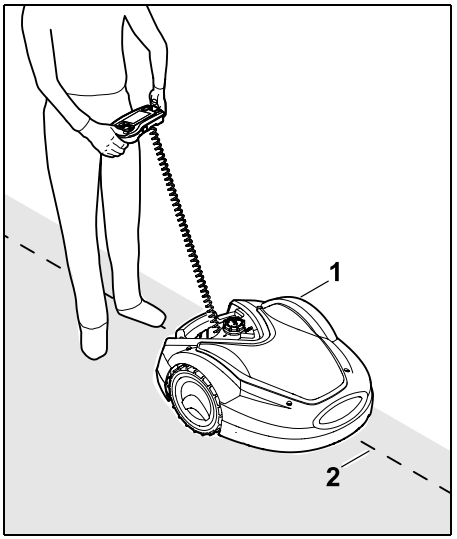
1 Atveriet kreiso fiksācijas sviru (1).
2 No fiksācijas bloka izņemiet stieples galus (2) un aizveriet fiksācijas sviru.

- Aizveriet paneli un uzlieciet bāzes stacijas pārsegu. (⇨ 9.2)

Turpmāk tiek aprakstīta stieples meklēšana pulksteņrādītāja virzienā, kas nozīmē, ka pārvietošanās pa perimetru notiek pulksteņrādītāja virzienā, sākot no bāzes stacijas. Ja nepieciešams, meklēšanu var veikt arī pretēji pulksteņrādītāju kustības virzienam, bet tad labais stieples gals ir jāizņem no fiksācijas bloka.

- Ja nepieciešams, izņemiet vadības konsoli. (⇨ 15.2)
- Izvēlnē „Vēl — apkope" atlasiet ierakstu „Meklēt stieples lūz." un nospiediet taustiņu OK. (⇨ 11.16)

Meklēšana ar noņemtu vadības konsoli



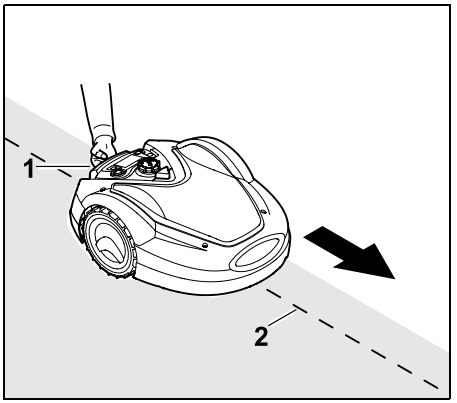
Sākot no bāzes stacijas, sekojiet pļaujmašīnai–robotam (1) gar pļaujamās platības malu **pulksteņrādītāju kustības virzienā**. Pārvietojiet ierīci ar vadības ierīci un raugieties, lai ierobežojošā lente (2) atrastos zem stieples sensora. Stieples sensori ir uzstādīti kreisajā un labajā pusē pļaujmašīnas–robota 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 lentes.

Kamēr lentes sensori saņem pareizu lentes signālu, displejā tiek rādīts simbols **Stieples signāls OK.**

Stieples lūzuma posmā signāla stiprums samazinās, un displejā tiek parādīts simbols **Testēt stieples signālu.**

- Lūzuma vietā ar stieples savienotāja palīdzību izveidojiet apvadu, (⇨ 12.16)ja nepieciešams, stieples lūzuma vietā izvietojiet jaunu ierobežojošo lenti.
- Ievietojiet atpakaļ kreiso stieples galu. (⇨ 9.10)
- Ja stieples lūzums tiek pienācīgi atrisināts, deg sarkanā gaismas diode. (⇨ 13.1)

Detalizētā meklēšana ar ievietotu vadības konsoli



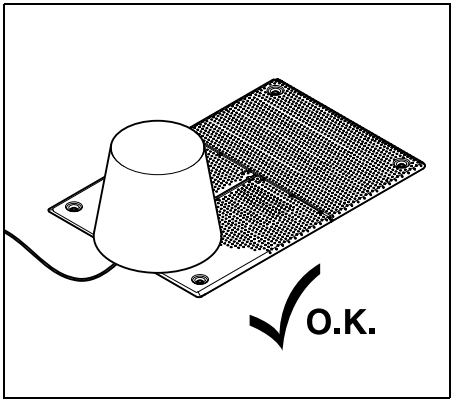
Paceliet pļaujmašīnu–robotu aiz transportēšanas roktura (1) nedaudz uz augšu un atbrīvojiet piedziņas riteņus. Atbalstot ierīci uz priekšējiem riteņiem, virziet to gar ierobežojošo lenti (2).
Tālāk aprakstītās darbības attiecas uz meklēšanu ar noņemtu vadības konsoli.

16.8 Glabāšana un dīkstāve ziemā

Ja Pļaujmašīna–robots atrodas **dīkstāvē** (piem., ziemas pārtraukumā, īslaicīgā glabāšanā), ņemiet vērā tālāk sniegtos norādījumus.

- Akumulatora uzlāde (⇨ 15.8)

- Automātiskā režīma izslēgšana (⇨ 11.7)
- Visaugstākās drošības pakāpes ieslēgšana (⇨ 11.15)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Energorežīma ECO aktivizēšana (⇨ 11.10)
- Pļaujmašīnas–robota pārslēgšana ziemas glabāšanas režīmā (⇨ 11.16)
- Atvienojiet barošanas bloka kontaktdakšu no elektrotīkla.
- Rūpīgi notīriet pļaujmašīnas–robota visas ārējās daļas un bāzes staciju.



Apsedziet bāzes staciju ar piemērotu spaini, nostipriniet to.

- Glabājiet pļaujmašīnu–robotu, novietotu stāvus uz riteņiem sausā, slēgtā telpā bez putekļiem. Pārliecinieties, ka ierīce nav pieejama bērniem.
- pļaujmašīnu–robotu uzglabājiet tikai drošā darba stāvoklī.
- Visām skrūvēm jābūt stingri pievilktām, nomainiet nesalasāmās apdraudējumu un brīdinājuma norādes un pārbaudiet, vai ierīce nav nodilusi vai bojāta. Nomainiet nodilušās vai bojātās detaļas.
- Pirms glabāšanas jānovērš jebkādi ierīces defekti.

Nekad nenovietojiet vai neglabājiet priekšmetus uz pļaujmašīnas–robota.

Temperatūra glabāšanas telpā nekad nedrīkst būt zemāka par 5 °C.

Pļaujmašīnas–robota **ekspluatācijas atsākšana** pēc ilgstošas dīkstāves

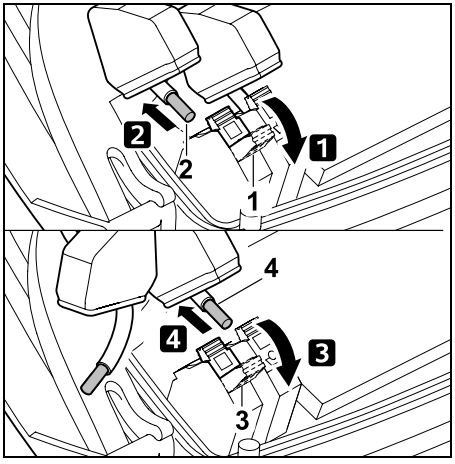
Iespējams, pēc ilgstošas dīkstāves jāregulē datums un laiks. Atsākot ekspluatāciju, tiek rādīts atbilstošs atlases logs. Ja atlases logi netiek parādīti automātiski, pārbaudiet un nepieciešamības gadījumā izvēlnē „Iestatījumi” labojiet datuma un laika vērtības. (⇨ 11.10)

- Sagatavojiet pļaujamo platību: noņemiet svešķermeņus un ar parasto zāles pļāvēju nopļaujiet ļoti garu zāli īsāku.
- Atbrīvojiet bāzes staciju un pievienojiet barošanas bloku elektrotīklam.
- Akumulatora uzlāde (⇨ 15.8)
- Pārbaudiet pļaušanas grafiku un mainiet to, ja nepieciešams. (⇨ 11.7)
- Brauciet pa malu un pārbaudiet, vai pa celiņiem un šaurās vietās ir iespējams braukt.
  Noņemt no malas šķēršļus un svešķermeņus.
- Automātikas ieslēgšana (⇨ 11.7)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Nepieciešamības gadījumā aktivizējiet energorežīmu „Standarta” (⇨ 11.10) un ieslēdziet GPS aizsardzību. (⇨ 11.15)

16.9 Bāzes stacijas demontāža

Pļaujmašīnas–robota **ilgstošas dīkstāves** gadījumā (piem., ziemas pārtraukumā) bāzes staciju var demontēt.

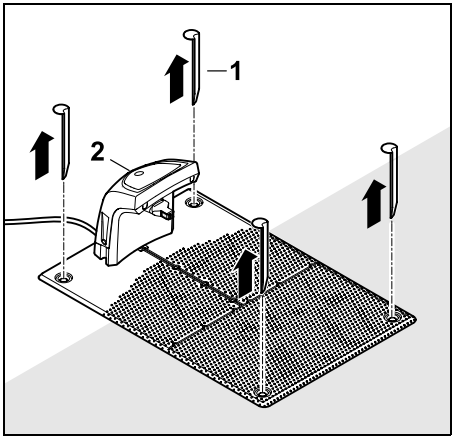
- Pļaujmašīnas–robota saglabāšana ilgstošai dīkstāvei (⇨ 16.8)
- Atvienojiet barošanas bloka kontaktdakšu no elektrotīkla.
- Noņemiet bāzes stacijas pārsegu un atveriet paneli (⇨ 9.2)



1 Atveriet labo fiksācijas sviru (1).
2 Labo stieples galu (2) izņemiet no fiksācijas bloka.
Fiksācijas sviru (1) atkal aizveriet.
3 Atveriet kreiso fiksācijas sviru (3).
4 Kreiso stieples galu (4) izņemiet no fiksācijas bloka.
Fiksācijas sviru (3) atkal aizveriet.

- Paneļa aizvēršana (⇨ 9.2)

- No bāzes stacijas atvienojiet atsevišķi labo un kreiso stieples galu
- Bāzes stacijas pārsega uzlikšana (⇨ 9.2)



Izņemiet tapas (1), noņemiet bāzes staciju (2) un pieslēgto barošanas bloku no zālāja, rūpīgi notīriet tos (ar mitru drānu) un novietojiet uzglabāšanai.

- Uzglabājiet pļaujmašīnu–robotu kopā ar bāzes staciju un barošanas bloku sausā, slēgtā un no putekļiem aizsargātā telpā normālā stāvoklī. Pievienojiet pļaujmašīnu–robotu bāzes stacijai. Pārliecinieties, ka ierīce nav pieejama bērniem.
- Aizsargājiet ierobežojošās lentes brīvos galus no vides ietekmes — piem., pielīmējiet ar piemērotu izolācijas lenti.
- Atkārtojot montāžu, uzstādiet bāzes staciju kā pirmajā reizē; pievērsiet uzmanību tam, lai pareizi tiek pievienots kreisais un labais stieples gals. (⇨ 9.1)

17. Parastās rezerves daļas

Pļaušanas nazis:
6309 702 0102

18. Piederumi

– **STIHL komplekts S** zālāju platībām līdz 500 m^2
– **STIHL komplekts L** zālāju platībām 2000 m^2 – 4000 m^2
– 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.

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.

Tādas daļas ir arī:

– pļaušanas nazis;
– akumulators;
– riepas.

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.

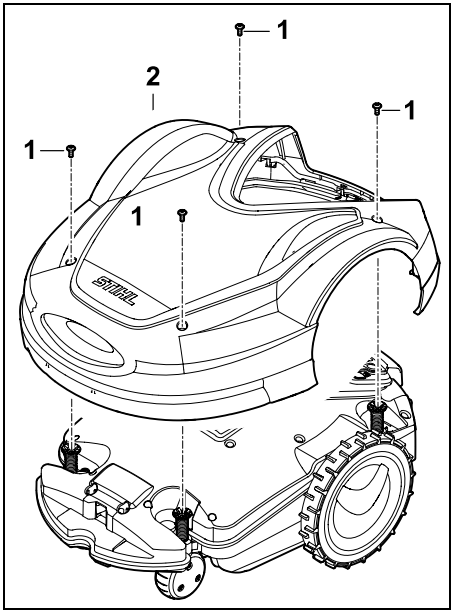
Atlikušo materiālu atsevišķa, videi nekaitīga utilizācija veicina pārstrādājamo materiālu atkārtotu izmantošanu. Šī iemesla dēļ pēc ierīces parastās lietošanas laika beigām nogādājiet ierīci otrreizējai pārstrādei. Utilizācijas laikā ievērojiet informāciju sadaļā „Utilizācija”. (⇨ 6.11)

Vienmēr atbrīvojieties no atkritumiem, piemēram, akumulatora, profesionālā veidā. Ievērojiet vietējos noteikumus.

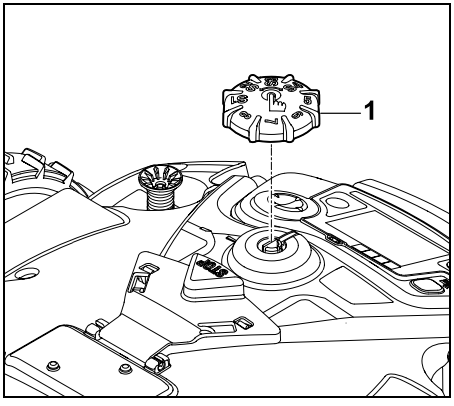
Litija-jonu akumulatorus neizmetiet kopā ar sadzīves atkritumiem, bet nododiet tos izplatītājam vai problemātisku materiālu savākšanas punktā.

20.1 Akumulatora izņemšana

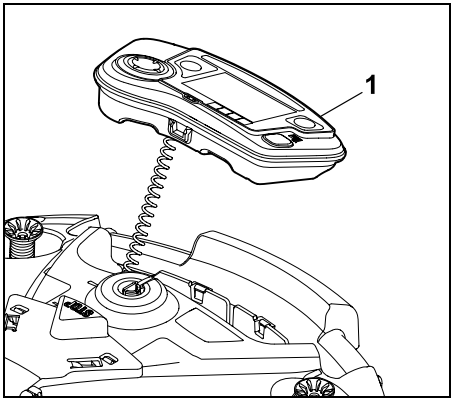
- Aktivizējiet ierīces bloķēšanu. (⇨ 5.2)



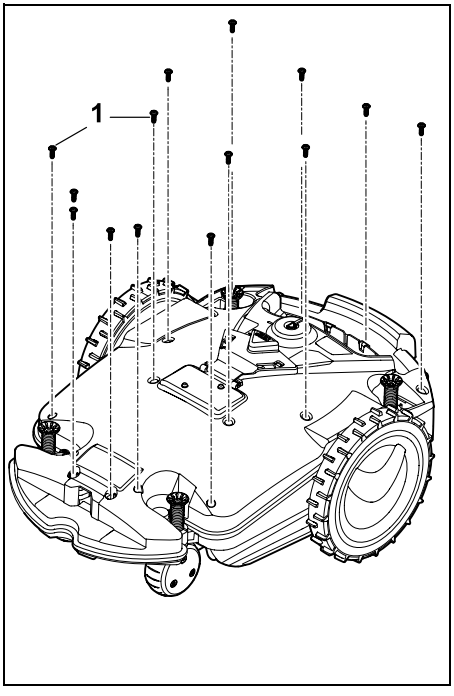
Atskrūvējiet un izņemiet skrūves (1) uz vāka (2). Izvelciet vāku (2) uz augšu.



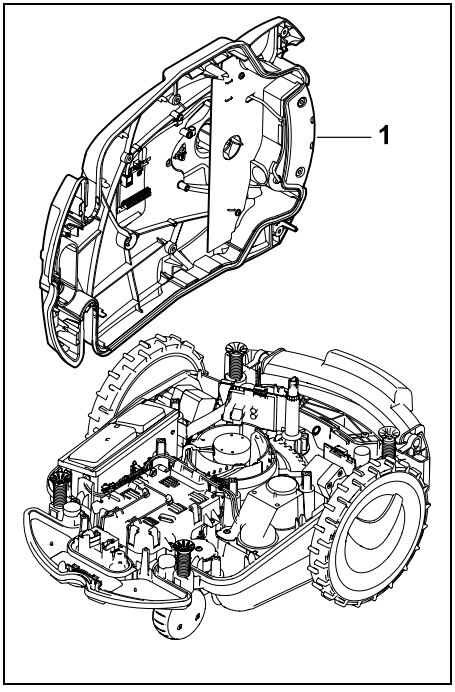
Pagrieziet pogu (1) uz augšu.



Izņemiet vadības konsoli (1) un nolieciet aizmugurē.

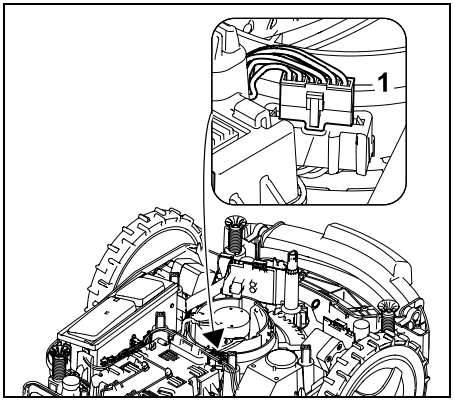


Atskrūvējiet un noņemiet skrūves (1).

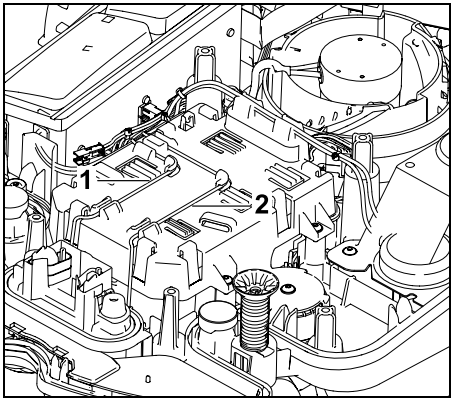


Nolieciet sānis vadības roktura augšējo daļu (1).

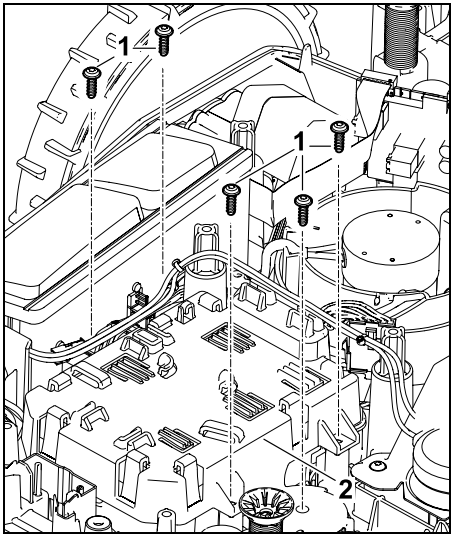
Savainošanās risks!
Aizliegts pārgriezt akumulatora kabeļus. Īsslēguma risks! Vienmēr atvienojiet kabeli un noņemiet kopā ar akumulatoru.



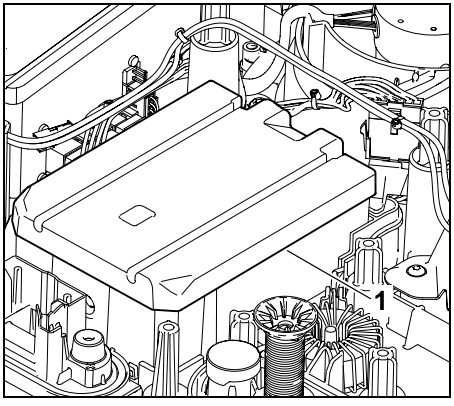
Atvienojiet kabeļa kontaktdakšu (1).



Izņemiet kabeli (1) un kabeli (2) no kabeļa vadotnes.



Izskrūvējiet un izņemiet skrūves (1) un noņemiet akumulatora pārsegu (2).

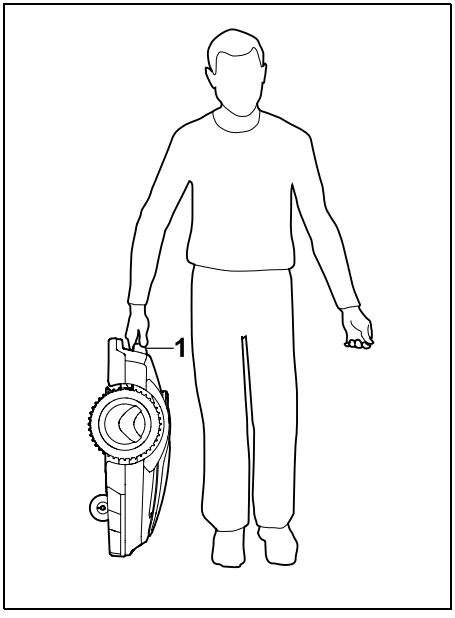


Noņemiet akumulatoru (1).

21. Transportēšana

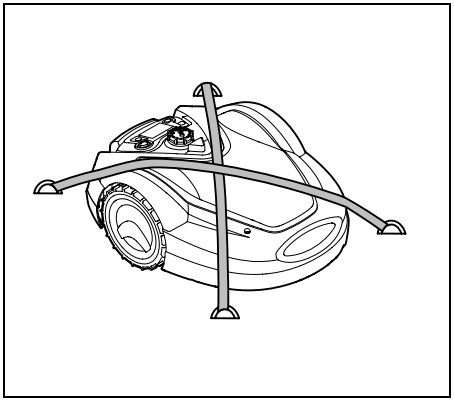
Savainošanās risks!
Pirms transportēšanas rūpīgi izlasiet un ievērojiet visus drošības norādījumus (⇨ 6.) nodaļā „Jūsu drošībai” (⇨ 6.5), jo īpaši apakšnodaļu „Ierīces transportēšana” — vienmēr aktivizējiet ierīces bloķēšanu. (⇨ 5.2)

21.1 Ierīces pacelšana vai nešana



Nesiet un celiet zālespļāvēju, turot aiz transportēšanas roktura (1). Vienmēr ievērojiet, lai pļaušanas nazis atrastos pietiekamā attālumā no ķermeņa, jo īpaši no rokām un kājām.

21.2 Ierīces nostiprināšana



Nostipriniet zāles pļāvēju uz transporta platformas. Nostipriniet ierīci ar piemērotiem stiprinājuma līdzekļiem (siksnas, virves), kā parādīts attēlā.

Arī līdzi pārvietotās ierīces detaļas (piem., bāzes staciju, sīkās detaļas) nostipriniet, lai novērstu to slīdēšanu.

22. ES atbilstības deklarācija

22.1 Pļaujmašīna–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:	Zāles pļāvējs, automātisks un darbināms ar akumulatoru

Ražotāja zīmols:	STIHL
Tips:	RMI 632.1
	RMI 632.1 P
	RMI 632.1 C
	RMI 632.1 PC
Sērijas numurs:	6309

Modelis:	Bāzes stacija
Ražotāja zīmols:	STIHL
Tips:	ADO 601.1
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 632.1 C, RMI 632.1 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, 02.01.2020

STIHL Tirol GmbH

Ar cieņu

Matthias Fleischer, Pētījumu un attīstības nodaļas vadītājs

Ar cieņu

Sven Zimmermann, Kvalitātes nodaļas vadītājs

23. Tehniskie parametri

RMI 632.1, RMI 632.1 P, RMI 632.1 C, RMI 632.1 PC:

Sērijas identifikācijas numurs	6309
Pļaušanas sistēma	Pļāvējs ar smalcinātāju
Pļaušanas mehānisms	Naža turētājs
Pļaušanas platums	28 cm

RMI 632.1, RMI 632.1 P, RMI 632.1 C, RMI 632.1 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}	64 dB(A)
Nobīde K_{WA}	3 dB(A)
$L_{WA} + K_{WA}$	67 dB(A)
Trokšņu spiediena līmenis L_{pA}	56 dB(A)
Nobīde K_{pA}	3 dB(A)
Garums	73 cm
Platums	54 cm
Augstums	27 cm
RMI 632.1:	
Svars	14 kg
RMI 632.1 C, RMI 632.1 P, RMI 632.1 PC:	
Svars	15 kg

RMI 632.1, RMI 632.1 C:

Jauda	120 W
Barošanas bloks	HLG-120H
	2,9 A
Akumulatora nosaukums	AAI 160
Akumulatora jauda	133 Wh
Akumulatora kapacitāte	3,8 Ah

RMI 632.1, RMI 632.1 C:

Akumulatora svars	1,3 kg

RMI 632.1 P, RMI 632.1 PC:

Jauda	185 W
Barošanas bloks	HLG-185H
	4,4 A
Akumulatora nosaukums	AAI 250
Akumulatora jauda	200 Wh
Akumulatora kapacitāte	5,7 Ah
Akumulatora svars	1,6 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 601.1:

Spriegums U_{DC}	42 V
Izolācijas klase	III
Izolācijas veids	IPX1
Svars	3 kg

Ierobežojošā lente un meklēšanas cilpa

Frekvenču diapazons:	1,0 kHz - 90 kHz
Maksimālais lauka stiprums:	< 72 µA/m

Barošanas bloks

Spriegums U_{AC}	100 - 240 V
Frekvence	50/60 Hz

Barošanas bloks

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 jebkādām 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 ķimikāliju 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, nospiežot taustiņu OK izvēlnē „Vēl — informācija — ziņojumi”. (⇨ 11.17)

Ieteikumi un aktīvie ziņojumi parādās arī statusa rādījumā. (⇨ 11.2)

Ziņojuma informācijā var atvērt ziņojuma kodu, parādīšanās laiku, parādīšanās prioritāti un biežumu.

– **Ieteikumiem** ir prioritāte „Zema” vai „Inform.”, tie parādās statusa rādījumā pārmaiņus ar tekstu „iMOW® gatavs darbam”. pļaujmašīnu–robotu var turpināt lietot, un automātiskais režīms turpinās darboties.

– **Traucējumiem** ir „Vidējā” prioritāte, un lietotājam ir jārīkojas, lai tos novērstu. pļaujmašīnu–robotu var turpināt lietot tikai pēc traucējuma novēršanas.

– „Augstas” prioritātes **kļūdu** gadījumā displejs rāda tekstu „Sazināties ar izplatītāju”. pļaujmašīnu–robotu var turpināt lietot tikai pēc tam, kad STIHL izplatītājs ir novērsis traucējumu.

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 notiek, izplatītājam tiek nosūtīts 4 ciparu kļūdas kods un kļūdas teksts.

RMI 632 C, RMI 632 PC: arī lietotnē tiek parādīti ziņojumi, kas ietekmē normālu darbību. (⇨ 10.)

Pēc ziņojuma nosūtīšanas pļaujmašīna–robots pāriet gaidīšanas režīmā un atslēdz mobilā tīkla trafiku, lai taupītu akumulatora enerģiju.

Ziņojums
0001 – Dati aktualizēti
Lai atbloķētu, nospiest OK

Iespējamais cēlonis
– Tika veikta ierīces programmatūras atjaunināšana
– Sprieguma zaudējums
– Programmatūras vai aparatūras kļūda

Risinājums
– Nospiežot taustiņu OK, pļaujmašīna–robots darbojas ar noklusējuma iestatījumiem — pārbaudiet un pielāgojiet iestatījumus (datums, laiks, pļaušanas grafiks).

Ziņojums:
0100 – Akumulators izlādējies
Pārāk zems akumulatora spriegums

Iespējamais cēlonis:
– Akumulatora spriegums ir pārāk zems

Risinājums:
– Lai uzlādētu akumulatoru, novietojiet pļaujmašīnu–robotu bāzes stacijā (⇨ 15.8)

Ziņojums:
0180 – Pārāk zema
temperatūra galvenajā platē

Iespējamais cēlonis:
– pļaujmašīnas–robota iekšpusē ir pārāk zema temperatūra

Risinājums:
– Uzsildiet pļaujmašīnu–robotu

Ziņojums:
0181 – Pārāk augsta
temperatūra galvenajā platē

Iespējamais cēlonis:
– Pārāk augsta temperatūra pļaujmašīnas–robota iekšpusē

Risinājums:
– Ļaujiet pļaujmašīnai–robotam atdzist

Ziņojums:
0183 – Uzlādes vadības platē augsta temperatūra

Iespējamais cēlonis:
– Pārāk augsta temperatūra pļaujmašīnas–robota iekšpusē

Risinājums:
– Ļaujiet pļaujmašīnai–robotam atdzist

Ziņojums
0185 – Braukšanas vadības platē augsta temperatūra

Iespējamais cēlonis
– Pārāk augsta temperatūra pļaujmašīnas–robota iekšpusē

Risinājums
– Ļaujiet pļaujmašīnai–robotam atdzist

Ziņojums:
0186 — Zema temperatūra
Akumulators

Iespējamais cēlonis:
– Pārāk zema akumulatora temperatūra

Risinājums:
– Uzsildiet pļaujmašīnu–robotu

Ziņojums:
0187 – Augsta temperatūra
Akumulators

Iespējamais cēlonis:
– Pārāk augsta akumulatora temperatūra

Risinājums:
– Ļaujiet pļaujmašīnai–robotam atdzist

Ziņojums:
0302 — Kļūda piedz. motorā
Pārāk augsta temperatūra

Iespējamais cēlonis:
– kreisajā piedziņas motorā ir pārāk augsta temperatūra

Risinājums:
– ļaujiet pļaujmašīnai–robotam atdzist

Ziņojums:
0305 — Kļūda piedz. motorā
Iesprūdis kreisais ritenis

Iespējamais cēlonis:
– pārslodze kreisajā piedziņas ritenī

Risinājums:
– notīriet pļaujmašīnu–robotu (⇨ 16.2)
– noņemiet nelīdzenumus (caurumi, ieplakas) pļaujamajā platībā

Ziņojums:
0402 — Kļūdz piedz. motorā
Pārāk augsta temperatūra

Iespējamais cēlonis:
– labās puses piedziņas motora temperatūra pārāk augsta

Risinājums:
– ļaujiet pļaujmašīnai–robotam atdzist

Ziņojums:
0405 — Kļūda piedz. motorā
Iesprūdis labais ritenis

Iespējamais cēlonis:
– pārslodze kreisās puses piedziņas ritenī

Risinājums:
– notīriet pļaujmašīnu–robotu (⇨ 16.2)
– noņemiet nelīdzenumus (caurumi, ieplakas) pļaujamajā platībā

Ziņojums:
0502 — Kļūda pļauš. motorā
Pārāk augsta temperatūra

Iespējamais cēlonis:
– pļaušanas motorā pārāk augsta temperatūra

Risinājums:
– ļaujiet pļaujmašīnai–robotam atdzist

Ziņojums:
0505 – Pļaušanas motora kļūda
Pļaušanas motora pārslodze

Iespējamais cēlonis:
– Piesārņojums starp diska plāksni un pļāvēja korpusu
– Pļaušanas motoru nevar ieslēgt
– Pļaušanas motora pārslodze

Risinājums:
– Tīriet pļaušanas nazi un pļaušanas mehānismu (⇨ 16.2)
  Tīriet diska plāksni (⇨ 16.6)
– Uzstādiet lielāku pļaušanas augstumu (⇨ 9.5)
– Likvidējiet nelīdzenumus (caurumi, ieplakas) pļaujamajā platībā

Ziņojums:
0701 — Akumulatora temperatūra
Ārpus temperatūras diapazona

Iespējamais cēlonis:
– temperatūra akumulatorā ir pārāk zema vai pārāk augsta

Risinājums:
– ļaujiet pļaujmašīnai–robotam sasilt vai atdzist — atzīmējiet akumulatora pieļaujamo temperatūras diapazonu (⇨ 6.4)

Ziņojums:
0703 – Akumulators izlādējies
Pārāk zems akumulatora spriegums

Iespējamais cēlonis:
– Akumulatora spriegums ir pārāk zems

Risinājums:
– Lai uzlādētu akumulatoru, novietojiet pļaujmašīnu–robotu bāzes stacijā (⇨ 15.8)

Ziņojums:
0704 – Akumulators izlādējies
Pārāk zems akumulatora spriegums

Iespējamais cēlonis:
– Akumulatora spriegums ir pārāk zems

Risinājums:
– Lai uzlādētu akumulatoru, novietojiet pļaujmašīnu–robotu bāzes stacijā (⇨ 15.8)

Ziņojums:
1000 — Apgāšanās
Pārsniegts atļautais slīpums

Iespējamais cēlonis:
– slīpuma sensors ir atklājis apgāšanos

Risinājums:
– uzstādiet pļaujmašīnu–robotu uz riteņiem, pārbaudiet bojājumus un apstipriniet ziņojumu ar OK

Ziņojums:
1010 – iMOW® pacelts
Lai atbloķētu, nospiediet OK

Iespējamais cēlonis:
– Pļaujmašīna–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 pļaujmašīnu–robotu, noņemiet, ja nepieciešams, šķērsli vai mainiet ierobežojošās lentas izvietojumu — pēc tam apstipriniet ziņojumu ar OK
– pārbaudiet pārsega mobilitāti un apstipriniet ziņojumu ar OK

Ziņojums:
1125 – Noņemt šķērsli
Pārbaudiet stieples izvietojumu

Iespējamais cēlonis:
– Nepareizi izvietota ierobežojošā lente

Risinājums:
– Pārbaudiet ierobežojošās lentes izvietojumu, pārbaudiet attālumus, izmantojot iMOW® Ruler. (⇨ 12.5)

Ziņojums:
1130 – Iesprūdis
Atbrīvojiet iMOW®
Pēc tam nospiediet OK

Iespējamais cēlonis:
– Pļaujmašīna ir iestrēgusi
– Piedziņas riteņi izgriežas cauri

Risinājums:
– Atbrīvojiet pļaujmašīnu–robotu, noņemiet nelīdzenumus pļaujamajā platībā un mainiet ierobežojošās lentes izvietojumu — pēc tam apstipriniet ziņojumu ar OK
– Notīriet piedziņas riteņus, ja nepieciešams, nepieļaujiet darbību, ja līst lietus, — pēc tam apstipriniet ziņojumu ar OK (⇨ 11.11)

Ziņojums:
1135 – Ārpusē
Uzstādiet iMOW® pļaujamajā platībā

Iespējamais cēlonis:
– Pļaujmašīna–robots ir ārpus pļaujamās platības

Risinājums:
– Novietojiet pļaujmašīnu–robotu pļaujamajā platībā

Ziņojums:
1140 — Pārāk stāvs
Pārbaudiet stieples ieklājumu

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, nospiest OK

Iespējamais cēlonis:
– pļaujmašīna–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
– pļaujmašīna–robots ir ārpus pļaujamās platības
– bāzes stacija vai elektroniskie komponenti ir samainīti

Risinājums:
– ieslēdziet bāzes staciju un dodiet komandu pļaušanai
– pārbaudiet bāzes stacijas strāvas padevi
– pārbaudiet bāzes stacijas gaismas diodi — darbības laikā nepārtraukti jādeg sarkanajai gaismas diodei (⇨ 13.1)
– novietojiet pļaujmašīnu–robotu pļaujamajā platībā
– savienojiet pārī pļaujmašīnu–robotu un bāzes staciju (⇨ 11.15)

Ziņojums:
1180 – iMOW® uz bāzes staciju
Automātiska dokošana
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 dokošanu (⇨ 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 pļaujmašīna–robots

Risinājums:
– veiciet pļaujmašīnas–robota dokošanu, kad no jauna ir pieejama bāzes stacija

---

Ziņojums:
1200 – Pļaušanas motora kļūda
5 x nevarēja iedarbināt pļaušanas motoru

Iespējamais cēlonis:
– Piesārņojums starp diska plāksni un pļāvēja korpusu
– Pļaušanas motoru nevar ieslēgt
– Pļaušanas motora pārslodze

Risinājums:
– Tīriet pļaušanas nazi un pļaušanas mehānismu (⇨ 16.2)
  Tīriet diska plāksni (⇨ 16.6)
– Uzstādiet lielāku pļaušanas augstumu (⇨ 9.5)
– Likvidējiet nelīdzenumus (caurumi, ieplakas) pļaujamajā platībā

Ziņojums:
1210 — Kļūda piedz. motorā
Iesprūdis ritenis

Iespējamais cēlonis:
– pārslodze uz vienu piedziņas riteni

Risinājums:
– notīriet pļaujmašīnu–robotu (⇨ 16.2)
– noņemiet nelīdzenumus (caurumi, ieplakas) pļaujamajā platībā

Ziņojums:
1220 — Konstatēts lietus
Pļaušana pārtraukta

Iespējamais cēlonis:
– pļaušana tika atcelta vai nav sākusies lietus dēļ

Risinājums:
– nav nepieciešamas nekādas darbības, vajadzības gadījumā pielāgojiet lietus sensoru (⇨ 11.11)

Ziņojums:
1230 – Dokošanas kļūda
iMOW® uz bāzes staciju

Iespējamais cēlonis:
– Bāzes stacija tika atrasta, automātiska dokošana nav iespējama

Risinājums:
– Pārbaudiet dokošanu; ja nepieciešams, novietojiet pļaujmašīnu–robotu bāzes stacijā manuāli (⇨ 15.7)
– Pārbaudiet ierobežojošo lenti; pārliecināties, vai process bāzes stacijas zonā notiek pareizi (⇨ 9.9)

Ziņojums:
2000 – Signāla problēma
iMOW® uz bāzes staciju

Iespējamais cēlonis:
– Kļūdains stieples signāls, jāregulē

Risinājums:
– Novietojiet pļaujmašīnu bāzes stacijā, pēc tam nospiediet OK

Ziņojums:
2020 — ieteikums
Ikgadējā apkope pie izplatītāja

Iespējamais cēlonis:
– tiek ieteikts veikt ierīces apkopi

Risinājums:
– uzticiet STIHL izplatītājam veikt ikgadējo apkopi

Ziņojums:
2030 — akumulators
Sasniegts pieļaujamais darbmūžs

Iespējamais cēlonis:
– nepieciešama akumulatora nomaiņa

Risinājums:
– uzticiet STIHL izplatītājam nomainīt akumulatoru

Ziņojums:
2031 – Uzlādes kļūda
Pārbaudiet savienojumu ar lādētāju

Iespējamais cēlonis:
– lādēšanos 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 (⇨ 11.7)

Ziņojums:
2060 — Pļaušana ir pabeigta
Lai atbloķētu, nospiest 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 pļaujamās platības mala atrodas ārpus signāla uztveršanas zonas

Risinājums:
– atkārtoti veiciet malas apbraukšanu (⇨ 11.13)
– 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 (⇨ 11.14)

Ziņojums:
2072 – GPS signāls
Nav signāla 2. sākuma punktā

Iespējamais cēlonis:
– 2. sākuma punkts atrodas radio signāla aizēnojumā

Risinājums:
– 2. sākuma punkta pozīcijas maiņa (⇨ 11.14)

Ziņojums:
2073 – GPS signāls
Nav signāla 3. sākuma punktā

Iespējamais cēlonis:
– 3. sākuma punkts atrodas radio signāla aizēnojumā

Risinājums:
– 3. sākuma punkta pozīcijas maiņa (⇨ 11.14)

Ziņojums:
2074 – GPS signāls
Nav signāla 4. sākuma punktā

Iespējamais cēlonis:
– 4. sākuma punkts atrodas radio signāla aizēnojumā

Risinājums:
– 4. sākuma punkta pozīcijas maiņa (⇨ 11.14)

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 lenta 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:
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:
– pļaujmašīna–robots ir izņemta no māju zonas

Risinājums:
– nogādājiet pļaujmašīnu–robotu atpakaļ māju zonā un ievadiet PIN kodu (⇨ 5.10)

Ziņojums:
2110 — GPS aizsardzība
Jauna atrašanās vieta
Nepieciešama jauna uzstādīšana

Iespējamais cēlonis:
– pļaujmašīna–robots tika pārvietota uz citu pļaujamo platību. Otrās bāzes stacijas stieples signāls ir jau saglabāts.

Risinājums:
– jauna uzstādīšana (⇨ 11.13)

Ziņojums:
2400 – iMOW® veiksmīgi atiestatīts uz rūpnīcas iestatījumiem

Iespējamais cēlonis:
– Pļaujmašīna–robots tika atiestatīts uz rūpnīcas iestatījumiem

Risinājums:
– Apstipriniet ziņojumu ar OK

Ziņojums:
4000 – Strāvas apgādes kļūda
Akumulatora pārspriegums vai zemspriegums

Iespējamais cēlonis:
– Akumulatora pārspriegums vai zemspriegums

Risinājums:
– Nav vajadzīga nekāda rīcība; ja nepieciešams, aparātprogrammatūra tiks atjaunota automātiski.
– Ja problēma netiek novērsta, sazinieties ar STIHL izplatītāju.

Ziņojums:
4001 – Temperatūras kļūda
Ārpus temperatūras diapazona

Iespējamais cēlonis:
– Akumulatorā vai ierīces iekšpusē ir pārāk zema vai pārāk augsta temperatūra

Risinājums:
– Ļaujiet pļaujmašīnai–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 – Pārsniegta piedziņas bremzēšanas laika robežvērtība
Lai atbloķētu, nospiediet OK

Iespējamais cēlonis:
– Kļūda programmas secībā
– Nepareizs stieples izvietojums
– Šķēršļi ierobežojošās lentes zonā

Risinājums:
– Apstipriniet ziņojumu ar OK
– Izmantojot iMOW® Ruler, jo īpaši stūros pārbaudiet stieples izvietojumu (⇨ 12.5)
– Noņemiet šķēršļus

Ziņojums:
4005 – Pārsniegta naža bremzēšanas laika robežvērtība
Lai atbloķētu, nospiediet OK

Iespējamais cēlonis:
– Kļūda programmas secībā
– Automātiskās pļaušanas laikā pārtraukts stieples signāls (piem., strāvas padeves pārtraukums)

Risinājums:
– Apstipriniet ziņojumu ar OK
– Pārbaudiet bāzes stacijas strāvas padevi — darbības laikā nepārtraukti jādeg sarkanajai gaismas diodei; pēc tam nospiediet taustiņu OK (⇨ 13.1)

Ziņojums:
4006 – Uzlādes process pārtraukts
Lai atbloķētu, nospiediet OK

Iespējamais cēlonis:
– Kļūda programmas secībā
– Strāvas padeves pārtraukums uzlādes laikā
– Pļaujmašīna–robots ir izripojusi no bāzes stacijas

Risinājums:
– Apstipriniet ziņojumu ar OK
– Pārbaudiet strāvas padevi bāzes stacijai — ja pļaujmašīna–robots ir bāzes stacijā, lēni mirgo sarkanais LED indikators (⇨ 13.1)
– Pārbaudiet, vai bāzes stacija ir pareizi novietota (⇨ 9.1)

Ziņojums:
4008 – Vadības bloka kontakta traucējums
Lai atbloķētu, nospiediet OK

Iespējamais cēlonis:
– Vadības konsole nav pareizi ievietota

Risinājums:
– Ielieciet vadības konsoli
– Apstipriniet ziņojumu ar OK

Ziņojums:
4009 – Pārsega sensora traucējums
Lai atbloķētu, nospiediet OK

Iespējamais cēlonis:
– Pārbīdīts pārsegs

Risinājums:
– Pārbaudiet pārsega pozīciju
– Pārbaudiet pārsega mobilitāti un vajadzības gadījumā iztīriet pārsega vadotni
– Apstipriniet ziņojumu ar OK

Ziņojums:
4016 – Taustiņa STOP sensora novirze
Lai atbloķētu, nospiediet OK

Iespējamais cēlonis:
– Kļūda programmas secībā

Risinājums:
– Apstipriniet ziņojumu ar OK

Ziņojums:
4027 — Nospiests STOP taustiņš
Lai atbloķētu, nospiest OK

Iespējamais cēlonis:
– STOP taustiņš tika nospiests

Risinājums:
– apstipriniet ziņojumu ar OK

25. Darbības traucējummeklēšana

Lietošanas atbalsts un palīdzība

Lietošanas atbalstu un palīdzību var sniegt STIHL specializētais izplatītājs.

Kontaktinformāciju un citu informāciju skatiet šeit: https://support.stihl.com/ oder https://www.stihl.com/.

🛠 Ja nepieciešams, vērsieties pie specializēta izplatītāja; uzņēmums STIHL iesaka izmantot STIHL specializēto izplatītāju.

Traucējums:
pļaujmašīna–robots 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 (⇨ 11.10)
– iestatiet darbības laiku (⇨ 11.7)
– iestatiet drošības pakāpi „Vidējs” vai „Augsts” (⇨ 11.15)

Traucējums:
Pļaujmašīna–robots nedarbojas darbības laikā

Iespējamais cēlonis:
– Notiek akumulatora uzlāde
– Automātika izslēgta
– Izslēgts darbības laiks
– Konstatēts lietus
– Ja ir aktivizēts pļaušanas grafiks „Dinamiski”: Iknedēļas pļaušanas ilgums ir sasniegts, un šonedēļ nav nepieciešama papildu pļaušana
– 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)
– Automātikas ieslēgšana (⇨ 11.7)
– Iespējojiet darbības laiku (⇨ 11.7)
– Iestatiet lietus devēju (⇨ 11.11)
– Nav nepieciešama turpmāka rīcība, pļaušanas grafikā „Dinamiski” pļaušanas reizes tiek sadalītas automātiski nedēļas laikā — ja nepieciešams, pļaušanas reizi aktivizējiet izvēlnē „Sākums” (⇨ 11.5)
– Novērsiet redzamo traucējumu un apstipriniet ziņojumu ar taustiņu OK (⇨ 24.)
– Ielieciet vadības konsoli (⇨ 15.2)
– Pārbaudiet bāzes stacijas strāvas padevi (⇨ 9.3)
– Ļaujiet pļaujmašīnai–robotam sasilt vai atdzist; pļaujmašīnas–robota izmantošanas standarta temperatūras diapazons: no +5 °C līdz +40 °C. Vairāk informācijas varat saņemt no izplatītāja 🛠
– Pārbaudiet strāvas padevi. Ja Pļaujmašīna–robots pēc periodiskas pārbaudes vēlreiz atklāj stieples signālu, tā turpina pārtraukto pļaušanu. Tāpēc var paiet vairākas minūtes, līdz pļaušana pēc strāvas padeves pārtraukuma automātiski atsākas. Intervāli starp atsevišķām periodiskām pārbaudēm ir garāki, ja strāvas padeves pārtraukums ir garāks.

Traucējums:
Pļaujmašīna–robots nepļauj pēc izvēlnes „Sākums” izsaukšanas.

Iespējamais cēlonis:
– Nepietiekams akumulatora uzlādes līmenis
– Konstatēts lietus
– Vadības konsole nav pareizi ievietota
– Ir aktīvs ziņojums
– Bāzes stacijā tika aktivizēta atgriešanās

Risinājums:
– Akumulatora uzlāde (⇨ 15.8)
– Lietus devēja iestatīšana (⇨ 11.11)
– Ielieciet vadības konsoli (⇨ 15.2)
– Novērsiet redzamo traucējumu un apstipriniet ziņojumu ar taustiņu OK (⇨ 24.)
– Pēc savienošanās ar bāzes staciju izslēdziet atgriešanos vai atkārtoti izsauciet izvēlni „Sākums”.

Traucējums:
pļaujmašīna–robots nedarbojas, un displejs ir tukšs

Iespējamais cēlonis:
– ierīce ir gaidīšanas režīmā
– bojāts akumulators

Risinājums:
– nospiediet jebkuru taustiņu, lai „uzmodinātu” pļaujmašīnu — parādās statusa rādījums (⇨ 11.2)
– nomainiet akumulatoru (🛠)

Traucējums:
pļaujmašīna–robots ir skaļa un vibrē

Iespējamais cēlonis:
– pļaušanas nazis ir bojāts
– pļaušanas mehānisms ir stipri piesārņots

Risinājums:
– mainiet pļaušanas nazi — noņemiet šķēršļus zālājā (⇨ 16.4), (🛠)
– notīriet pļaušanas mehānismu (⇨ 16.2)

Traucējums:
slikts sasmalcināšanas vai pļaušanas rezultāts

Iespējamais cēlonis:
– zāles augstums ir pārāk augsts attiecībā uz pļaušanas augstumu
– zāle ir ļoti slapja
– pļaušanas nazis nav ass vai ir nodilis
– nepietiekams darba laiks, pļaušanas laiks pārāk īss
– nepareizi iestatīts pļaujamās platības izmērs
– pļaujamā platība ar ļoti augstu zāli
– gari lietus posmi

Risinājums:
– iestatiet pļaušanas augstumu (⇨ 9.5)

– iestatiet lietus sensoru (⇨ 11.11) pārceliet darbības laikus (⇨ 11.7)
– nomainiet pļaušanas nazi (⇨ 16.4) (🛠)
– pagariniet vai papildiniet darbības laikus (⇨ 11.7)
pagariniet pļaušanas laiku (⇨ 11.7)
– izveidojiet jaunu pļaušanas grafiku (⇨ 11.7)
– pļaujmašīnas tīram rezultātam atkarībā no pļaušanas platības nepieciešamas laiks līdz 2 nedēļām
– atļaujiet pļaušanu, kad līst lietus (⇨ 11.11)
pagariniet darbības laikus (⇨ 11.7)

Traucējums:
displejs svešvalodā

Iespējamais cēlonis:
– valoda tika mainīta

Risinājums:
– iestatiet valodu (⇨ 11.10)

Traucējums:
pļaušanas platībā rodas brūnas (zemes) vietas

Iespējamais cēlonis:
– pļaušanas laiks ir pārāk ilgs attiecībā uz pļaujamo platību
– ierobežojošā lenta ir novietota pārāk mazā rādiusā
– nepareizi iestatīts pļaujamās platības izmērs

Risinājums:
– samaziniet pļaušanas laiku (⇨ 11.7)
– izlabojiet ierobežojošās lentas perimetru (⇨ 12.)
– izveidojiet jaunu pļaušanas grafiku (⇨ 11.7)

Traucējums:
pļaušanas reizes ir ievērojami īsākas nekā parasti

Iespējamais cēlonis:
– zāle ir ļoti gara vai pārāk slapja
– ierīce (pļaušanas mehānisms, piedziņas riteņi) ir ļoti piesārņota
– akumulators ir nolietots

Risinājums:
– iestatiet pļaušanas augstumu (⇨ 9.5) iestatiet lietus sensoru (⇨ 11.11) pārceliet darbības laikus (⇨ 11.7)
– tīriet ierīci (⇨ 16.2)
– nomainiet akumulatoru — ievērojiet ieteikumu displejā (🛠), (⇨ 24.)

Traucējums:
notiek pļaujmašīnas–robota dokošana, un akumulators netiek lādēts

Iespējamais 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 (⇨ 9.8)
– pļaujmašīnu–robotu novietojiet pļaujamajā platībā un nosūtiet atpakaļ uz bāzes staciju, (⇨ 11.6) turklāt pārbaudiet, vai notiek atbilstošā dokošana — ja nepieciešams, labojiet bāzes stacijas pozīciju (⇨ 9.1)
– nomainiet uzlādes kontaktus (🛠)

Traucējums:
nedarbojas dokošana

Iespējamais cēlonis:
– nelīdzenumi bāzes stacijas ieejas zonā
– netīri piedziņas riteņi vai netīrs grīdas panelis
– nepareizi novietota ierobežojošā lenta bāzes stacijas platībā
– nav nogriezti 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 (⇨ 9.9)
– nogrieziet ierobežojošo lentu, kā aprakstīts, un novietojiet bez lentas rezerves — atlikušos galus nerullēt (⇨ 9.10)

Traucējums:
pļaujmašīna–robots pārvietojas garām bāzes stacijai vai arī ievietojas sagrieztā veidā

Iespējamais cēlonis:
– apkārtējās vides iedarbība ietekmē stieples signālu
– nepareizi novietota ierobežojošā lenta bāzes stacijas platībā

Risinājums:
– savienojiet pārī pļaujmašīnu–robotu un bāzes staciju atkārtoti — pārliecinieties, vai pļaujmašīna, savienojot pārī, ievietojas tieši bāzes stacijā (⇨ 11.15)

– novietojiet no jauna ierobežojošo lentu — pārliecināties, vai tā ir pareizi izvietota bāzes stacijas zonā (⇨ 9.9) pārbaudiet ierobežojošās lentas galu pareizu pievienojumu bāzes stacijai (⇨ 9.10)

Traucējums:
Pļaujmašīna–robots ir pārbraukusi pāri ierobežojošai lentei.

Iespējamais cēlonis:
– Ierobežojošā lente nav pareizi izvietota, nesakrīt attālumi
– Pļaujamā platība ir pārāk slīpa
– pļaujmašīnu–robotu ietekmē traucējumu lauki

Risinājums:
– Pārbaudiet ierobežojošās lentes izvietojumu (⇨ 11.13), pārbaudiet attālumus, izmantojot iMOW® Ruler (⇨ 12.5)
– Pārbaudiet ierobežojošās lentes izvietojumu, slēdziet zonas ar pārāk lielu slīpumu (⇨ 11.13)
– Sazinieties ar STIHL izplatītāju (🛠)

Traucējums:
pļaujmašīna–robots bieži iesprūst

Iespējamais cēlonis:
– pļaušanas augstums ir pārāk zems
– piesārņoti piedziņas riteņi
– ieplakas un šķēršļi pļaujamajā platībā

Risinājums:
– palieliniet pļaušanas augstumu (⇨ 9.5)
– tīriet piedziņas riteņus (⇨ 16.2)
– aizpildiet caurumus pļaujamajā platībā, norobežojiet platības ap šķēršļiem, piemēram, atklātas saknes, noņemiet šķēršļus (⇨ 12.)

Traucējums:
pļaujmašīnai–robotam saduroties ar šķērsli, nav aktivizēts trieciena sensors

Iespējamais cēlonis:
– zems šķērslis (zemāks par 10 cm)
– šķērslis nav cieši saistīts ar zemi — piem., krituši augļi vai tenisa bumbiņa

Risinājums:
– noņemiet šķērsli vai norobežojiet ar bloķēto platību (⇨ 12.9)
– noņemiet šķērsli

Traucējums:
Braukšanas josla pļaujamās platības malā

Iespējamais cēlonis:
– Pārāk bieža malas pļaušana
– Pārāk ilgs pļaušanas ilgums
– Tiek izmantoti sākuma punkti
– Kalpošanas laika beigās ļoti bieži tiek uzlādēts akumulators
– Aizkavēta atgriešanās mājās (koridors) nav ieslēgta

Risinājums:
– Izslēdziet malas pļaušanu vai samaziniet to līdz vienai reizei nedēļā (⇨ 11.13)
– Saīsiniet pļaušanas ilgumu
– Sāciet visas pļaušanas reizes atbilstošajās pļaušanas platībās pie bāzes stacijas (⇨ 11.14)
– Nomainiet akumulatoru — ievērojiet ieteikumu displejā (🛠), (⇨ 24.)
– Ieslēdziet aizkavēto braukšanu uz bāzes staciju (koridoru) (⇨ 11.13)

Traucējums:
Nenopļauta zāle pļaujamās platības malā

Iespējamais cēlonis:
– Malu pļaušana ir izslēgta
– Nepareizi izvietota ierobežojošā lente
– Zāle ir ārpus pļaušanas naža sasniedzamības zonas

Risinājums:
– Vienu vai divas reizes nedēļā pļaujiet malu (⇨ 11.13)
– Pārbaudiet ierobežojošās lentes izvietojumu (⇨ 11.13), pārbaudiet attālumus, izmantojot iMOW® Ruler (⇨ 12.5)
– Nenopļautās platības regulāri apstrādājiet ar piemērotu zāles trimmeri

---

Traucējums:
Nav stieples signāla

Iespējamais 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–robots 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 (⇨ 9.8)
– pievienojiet ierobežojošo lentu bāzes stacijai (⇨ 9.10)
– meklējiet stieples lūzumu (⇨ 16.7), pēc tam labojiet ierobežojošo lentu ar stiepļu savienotājiem (⇨ 12.16)
– savienojiet pārī pļaujmašīnu–robotu un bāzes staciju (⇨ 11.15)
– Sazinieties ar izplatītāju (🛠)

Traucējums
Bāzes stacijas gaismas diodei mirgo SOS signāls

Iespējamais cēlonis
– Netiek izmantots ierobežojošās lentas minimālais garums
– Defekts elektronikā

Risinājums
– Uzstādiet piederumu (**AKM 100**) (🛠)
– Sazinieties ar izplatītāju (🛠)

Traucējums:
pļaujmašīna–robots 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–robots 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:
ar pļaujmašīnu – robotu nevar izveidot savienojumu, izmantojot lietotni.

Iespējamais cēlonis:
– bezvadu modulis ir neaktīvs;
– pļaujmašīna – robots ir gaidīšanas režīmā;
– nav interneta savienojuma;
– pļaujmašīna – robots nav piesaistīta pareizajai e-pasta adresei;

Risinājums:
– kamēr notiek savienošana pārī, bezvadu modulis tiek izslēgts, pēc tam tas tiek atkal aktivizēts, un ar pļaujmašīnu – robotu var atkal izveidot savienojumu;
– nospiežot taustiņu, aktivizējiet pļaujmašīnu – robotu, iestatiet energorežīmu „Standarta” (⇨ 11.10)
– ierīce, kurā ir instalēta lietotne, ir savienota ar internetu;
– rediģējiet e-pasta adresi. (⇨ 10.)

26. Apkopes grafiks

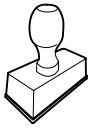
26.1 Nodošanas apstiprinājums

Modelis: _____

Sērijas numurs:

☐ ☐☐ ☐☐☐ ☐☐☐

Datums: __ __ ____



Nākamā apkope

Datums: __ __ ____

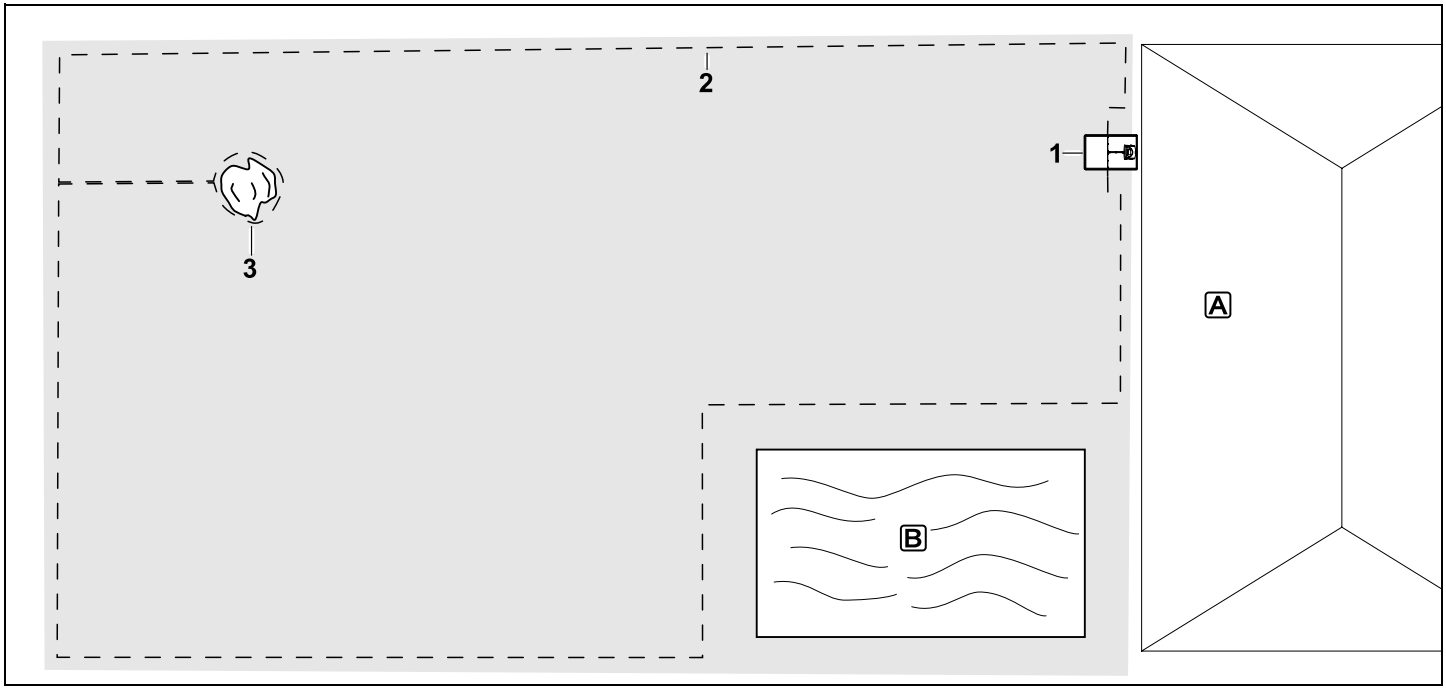
26.2 Apkopes apstiprinājums

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. Uzstādīšanas piemēri



Taisnstūra pļaušanas platība ar vienu koku un peldbaseinu

Bāzes stacija:
atrašanās vieta (1) tieši blakus mājai A

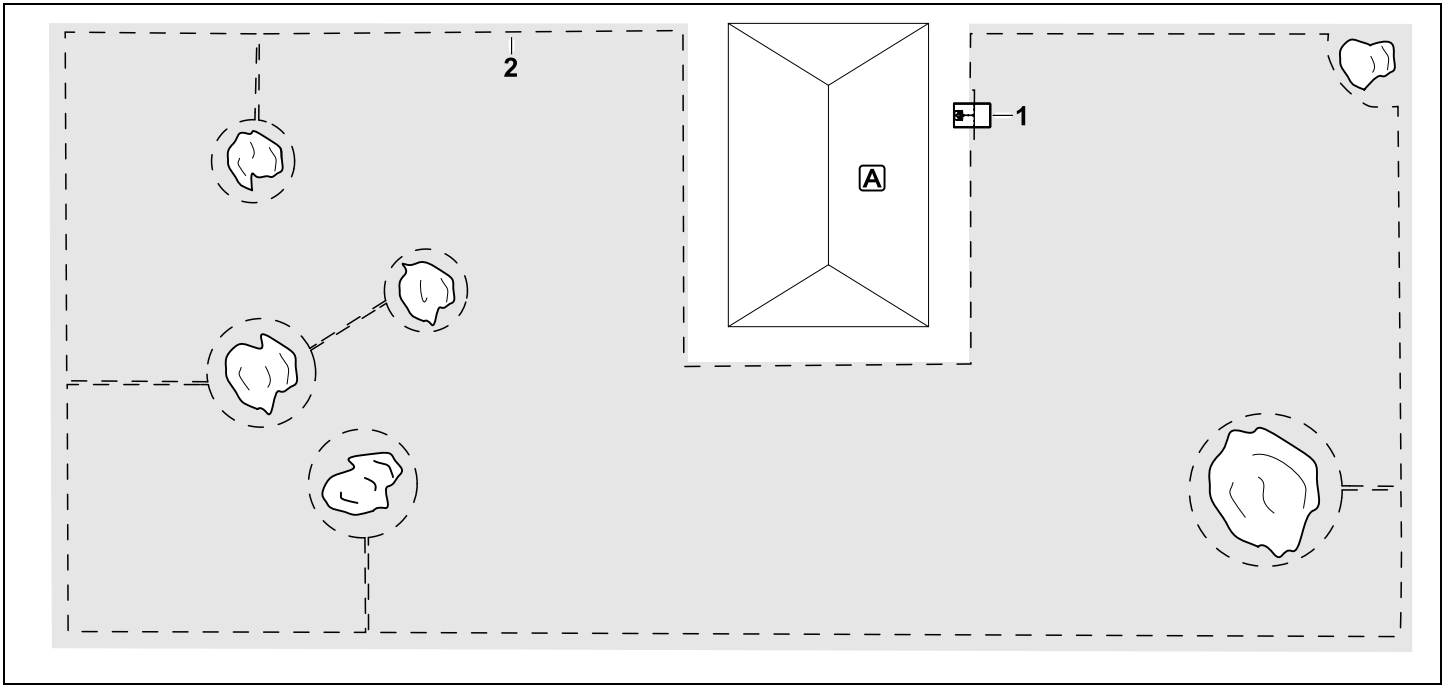
Bloķētā platība:
uzstādīšana ap brīvi stāvošu koku (3), sākot no savienojuma posma, kas uzstādīts taisnā leņķī pret malu.

Peldbaseins:
drošības apsvērumu dēļ (noteikta lentas atstarpe) ieklājiet 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 apstrādājiet ar piemērotu zāles trimmeri.



U formas pļaujamā platība ar vairākiem brīvi stāvošiem kokiem

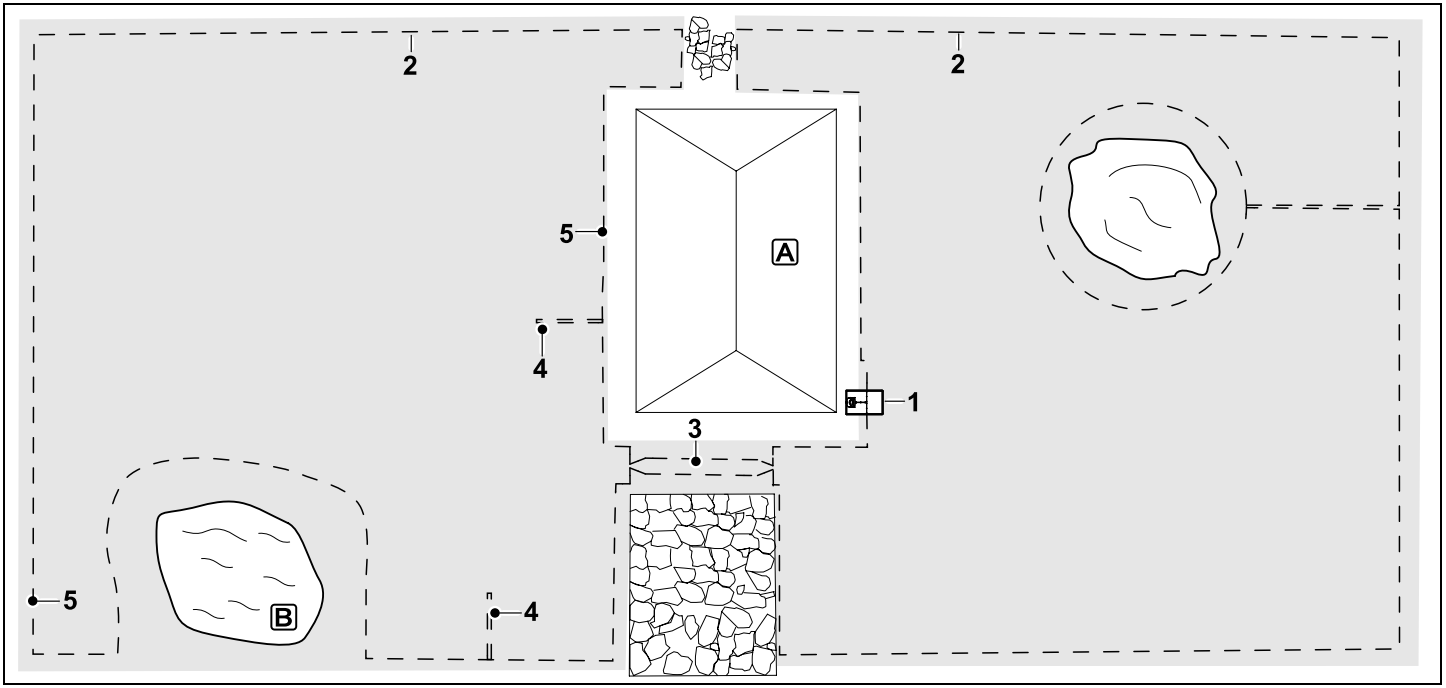
Bāzes stacija:
atrašanās vieta (1) tieši blakus mājai A

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 apstrādājiet periodiski ar piemērotu zāles trimmeri vai atstājiet kā augstas zāles pļavu.



Divās daļās sadalīta pļaujamā platība ar dīķi un brīvi stāvošu koku

Bāzes stacija:
atrašanās vieta (1) tieši blakus mājai A

Bloķētā platība:
uzstādīšana ap brīvi stāvošu koku, sākot no savienojuma posma, kas uzstādīts taisnā leņķī pret malu.

Dīķis:
drošības apsvērumu dēļ (noteikta lentas atstarpe) ierobežojošā lenta (2) tiek novilkta ap dīķi B.

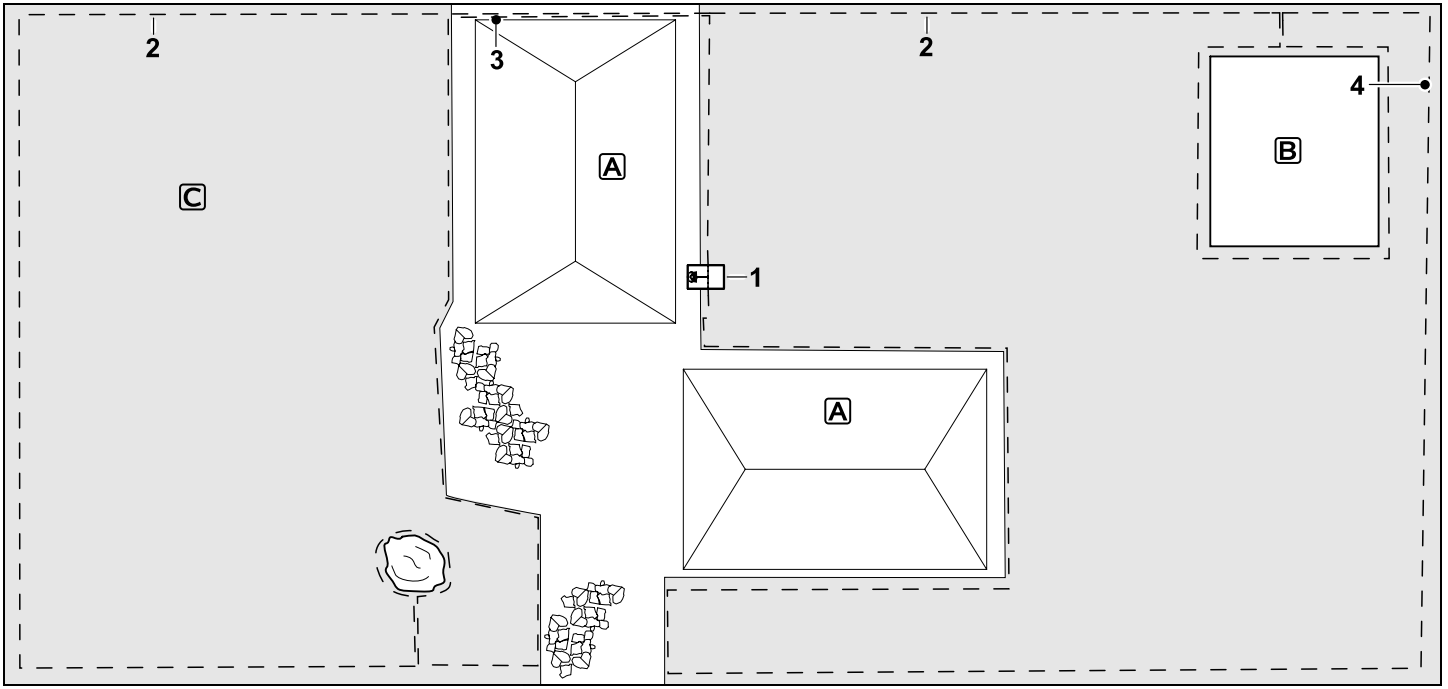
Stieples atstarpe (⇨ 12.5)
Attālums līdz malai: **33 cm**
Attālums līdz norobežotai, pārbraucamai platībai (piemēram, gājēju celiņam) ar apvidus augstuma atšķirību mazāku kā +/- 1 cm: **0 cm**
Ap koku: **33 cm**
Attālums līdz ūdens virsmai: **100 cm**

Celiņš:
celiņa (3) ierīkošana. Stieples atstarpe: **27 cm** (⇨ 12.11)

Meklēšanas cilpas:
divu meklēšanas cilpu (4) uzstādīšana, lai izmantotu tīklā savienotu braukšanu mājup.(⇨ 11.13)
Minimālais attālums no iebrauktuves celiņā: **2 m**
Ievērojiet minimālo attālumu no stūriem. (⇨ 12.12)

Programmēšana:
nosakiet pļaujamās platības kopējo apjomu, programmējiet 2 sākuma punktus (5) (bāzes stacijas tuvumā un šaurajā stūrī pie dīķa) (⇨ 11.14)

Īpatnības:
nenopļautas platības, piemēram, ap dīķi, periodiski pļaujiet manuāli vai apstrādājiet ar piemērotu zāles trimmeri.



Divās daļās sadalīta pļaujamā platība – pļaujmašīna–robots nevar patstāvīgi aizbraukt no vienas pļaujamās platības uz otru.

Bāzes stacija:
atrašanās vieta (1) tieši blakus mājām A

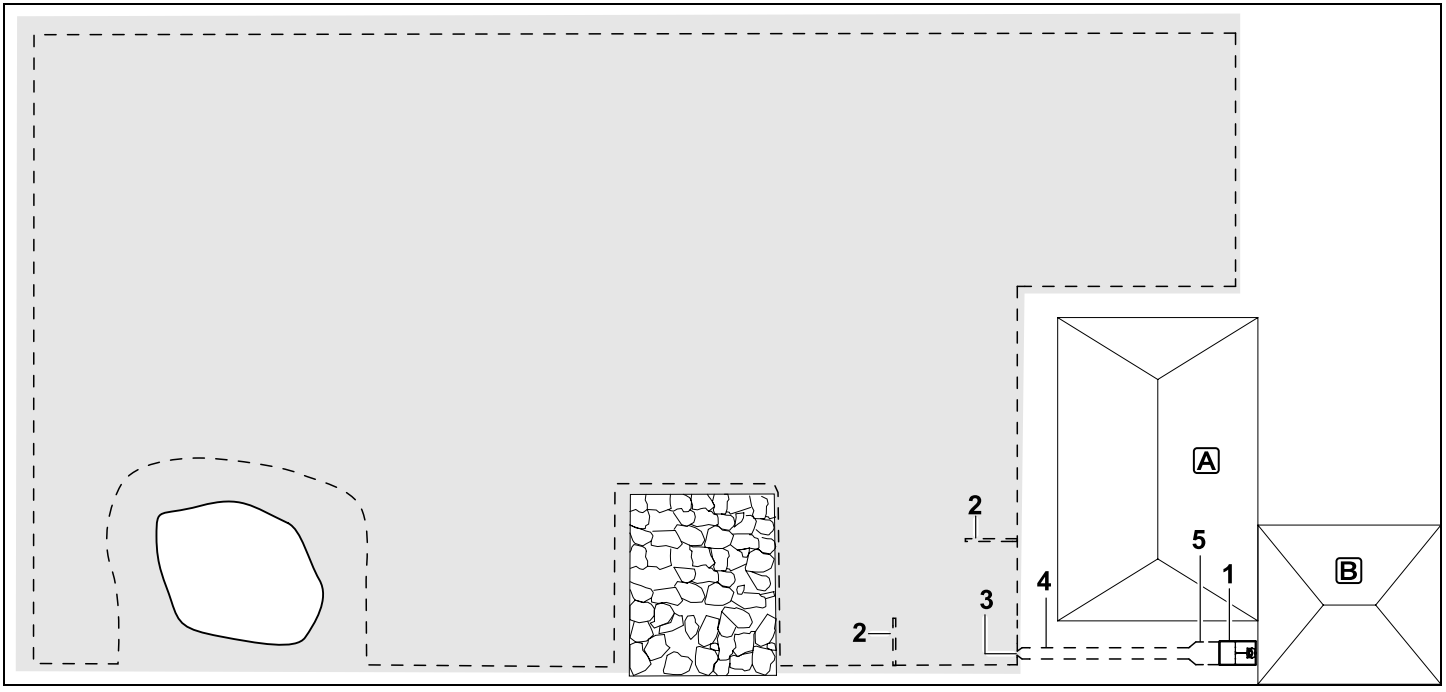
Bloķētā platība:
uzstādīšana ap brīvi stāvošu koku un dārzeņu dārzu B, sākot no savienojumu posma, kas uzstādīts taisnā leņķī pret malu.

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 pļaujamās platības (bez papildu platības) lielumu, programmējiet 1 sākuma punktu (4) šaurākajā vietā, lai izmantotu tīklā savienotu braukšanu mājup; (⇨ 11.13) ieprogrammējiet sākšanas biežumu no 2 līdz 10 braucieniem (⇨ 11.14)

Īpatnības:
pārvietojiet pļaujmašīnu–robotu uz papildu platību vairākas reizes nedēļā un aktivizējiet izvēlni „Sākums”. (⇨ 11.5)
Ievērojiet veiktspēju atbilstoši platībai. (⇨ 14.4)
Nepieciešamības gadījumā uzstādiet sadalītās pļaujamās platības ar divām atsevišķām bāzes stacijām.



Pļaujamā platība ar ārējo bāzes staciju (1)

Bāzes stacija:
atrašanās vieta (1) tieši pie garāžas B un aiz mājas A.

Stieples atstarpe (⇨ 12.5)
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**

Meklēšanas cilpas:
divu meklēšanas cilpu (2) uzstādīšana, lai izmantotu tīklā savienotu braukšanu mājup. (⇨ 11.13)
Minimālais attālums no celiņa iebrauktuves: **2 m**
Ievērojiet minimālo attālumu no stūriem. (⇨ 12.12)

Programmēšana:
nosakiet pļaujamās platības lielumu un vismaz vienu sākuma punktu ārpus celiņa uz bāzes staciju.(⇨ 11.14)

Īpatnības:
celiņa (4) uzstādīšana ar piltuvveida ieeju (3). (⇨ 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). (⇨ 9.9) 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 192
Bendroji informacija 192
Variantai atskiroms šalims 193
Paaiškinimai, kaip skaityti naudojimo instrukciją 193
Įrenginio aprašymas 194
Vejos pjovimo robotas 194
Įkrovimo stotelė 195
Valdymo pultas 196
Kaip veikia vejos pjovimo robotas 197
Veikimo principas 197
Rankinis pjovimas 198
Saugos įtaisai 198
Mygtukas STOP 198
Įrenginio blokuotė 198
Apsauginiai gaubtai 199
Valdymas abiem rankomis 199
Impulsinis jutiklis 199
Apsauga pakėlus 199
Polinkio jutiklis 199
Ekrano apšvietimas 199
PIN užklausa 199
GPS apsauga 199
Jūsų saugumui 199
Bendroji informacija 199
Apranga ir įranga 200
Įspėjimas – pavojinga elektros srovė! 201
Akumuliatorius 201
Įrenginio gabenimas 202
Prieš pradėdami eksploatuoti 202
Programavimas 203
Eksploatuojant 203
Techninė priežiūra ir remontas 204
Laikymas ilgesnį laiką nenaudojant 205
Utilizavimas 205
Simbolių aprašymas 206
Komplektas 206
Pirmasis įrengimas 207
Nurodymai dėl įkrovimo stotelės 211
Įkrovimo stotelės jungtys 213
Elektros laido prijungimas prie įkrovimo stotelės 214
Įrengimo medžiagos 214
Pjovimo aukščio nustatymas 214
Pirmojo įrengimo nurodymai 215
Kalbos, datos ir paros laiko nustatymas 215
Įkrovimo stotelės įdiegimas 216
Ribojimo vielos tiesimas 217
Ribojimo vielos prijungimas 220
Vejos pjovimo roboto ir įkrovimo stotelės sujungimas 224
Įrengimo tikrinimas 225
Vejos pjovimo roboto programavimas 226
Pirmojo įrengimo užbaigimas 227
Pirmas pjovimas po pirmo įrengimo 228
Vejos pjovimo roboto iMOW® programa 228
Meniu 229
Valdymo nurodymai 229
Būsenos rodmuo 230
Informacijos sritis 231
Pagrindinis meniu 231
Pradžia 232
Grįžimas 232
Pjovimo planas 232
Daugiau 233
Nuostatai 234

Išspausdinta ant balinto, savo sudėtyje chloro neturinčio popieriaus. Popierius yra perdirbamas. Apsauginio viršelio medžiagų sudėtyje nėra halogeno.

Vejos pjovimo roboto iMOW® nustatymai 234
Lietaus jutiklio nustatymas 234
Būsenos rodmens nustatymas 235
Įrengimas 235
Pradinių taškų nustatymas 236
Saugumas 236
Techninė priežiūra 238
Informacija 238
Ribojimo viela 239
Ribojimo vielos tiesimo planavimas 240
Pjaunamo ploto brėžinio paruošimas 240
Ribojimo vielos tiesimas 241
Ribojimo vielos prijungimas 241
Atstumas tarp vielų – „iMOW® Ruler“ naudojimas 241
Smailūs kampai 242
Siauros vietos 242
Jungiamųjų atkarpų įrengimas 243
Blokuojami plotai 243
Pašaliniai plotai 244
Pereinamosios linijos 244
Orientyriniai kabeliai įrenginio grįžimui su poslinkiu 246
Tikslus kraštų nupjovimas 247
Nuožulnus pjaunamo ploto reljefas 247
Vielos rezervų įrengimas 248
Vielos jungčių naudojimas 248
Maži atstumai iki kraštų 249
Įkrovimo stotelė 249
Įkrovimo stotelės valdymo elementai 249
Pjovimo nurodymai 250
Bendroji informacija 250
Mulčiavimas 250
Aktyvumo trukmė 250
Pjovimo trukmė 250
Namų sritis (RMI 632 C, RMI 632 PC) 251
Rankinis pjovimas 251
Įrenginio naudojimo pradžia 251
Pasiruošimas 251
Valdymo pulto nuėmimas ir uždėjimas 251
Užprogramuotų duomenų pritaikymas 252
Pjovimas įjungus automatinį pjovimą 252
Pjovimas neatsižvelgiant į aktyvumo trukmę 253
Rankinis pjovimas 253
Vejos pjovimo roboto prijungimas prie įkrovimo stotelės 254
Įkraukite akumuliatorių 254
Techninė priežiūra 255
Techninės priežiūros planas 255
Įrenginio valymas 256
Pjovimo peilio susidėvėjimo ribų tikrinimas 256
Pjovimo peilio išmontavimas ir įmontavimas 256
Pjovimo peilio galandimas 257
Griebtuvinio disko išmontavimas ir įmontavimas 257
Laido trūkio paieška 258
Laikymas ir žiemos pertrauka 259
Įkrovimo stotelės išmontavimas 260
Įprastos atsarginės dalys 261
Priedai 261
Dėvėjimosi mažinimas ir priemonės, padedančios išvengti gedimų 261
Aplinkos apsauga 262
Akumuliatoriaus išmontavimas 262
Gabenimas 264
Įrenginio kėlimas arba nešimas 264
Įrenginio tvirtinimas 264
ES gamintojo atitikties deklaracija 264
Vejos pjovimo robotas, automatinis ir akumuliatorinis (RMI) su įkrovimo stotele (ADO) 264
Techniniai duomenys 265
Pranešimai 266
Gedimų paieška 273
Techninės priežiūros planas 277
Perdavimo patvirtinimas 277
Techninės priežiūros patvirtinimas 278
Įrengimo pavyzdžiai 279

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 pasiliekame 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. Pasiliekame visas teises, 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:

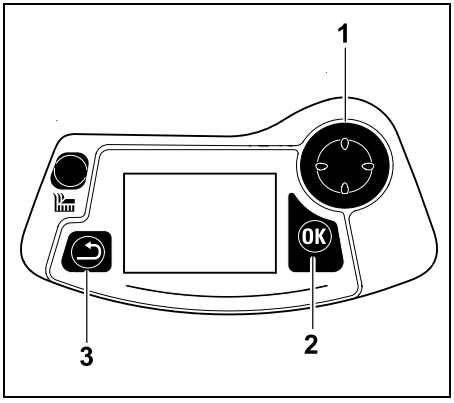
kai kuriuos paveikslėlius, į kuriuos reikia atkreipti dėmesį naudojantis įrenginiu, rasite naudojimo instrukcijos pradžioje.

Šis fotoaparato simbolis žymi su aprašomu tekstu susijusį paveikslėlį, esantį atitinkamame naudojimo instrukcijos puslapyje.

Paveikslėliai su teksto ištraukomis:

Veiksmus su tiesiogine nuoroda į paveikslėlį rasite iš karto po paveikslėliu su atitinkamais pozicijų numeriais.

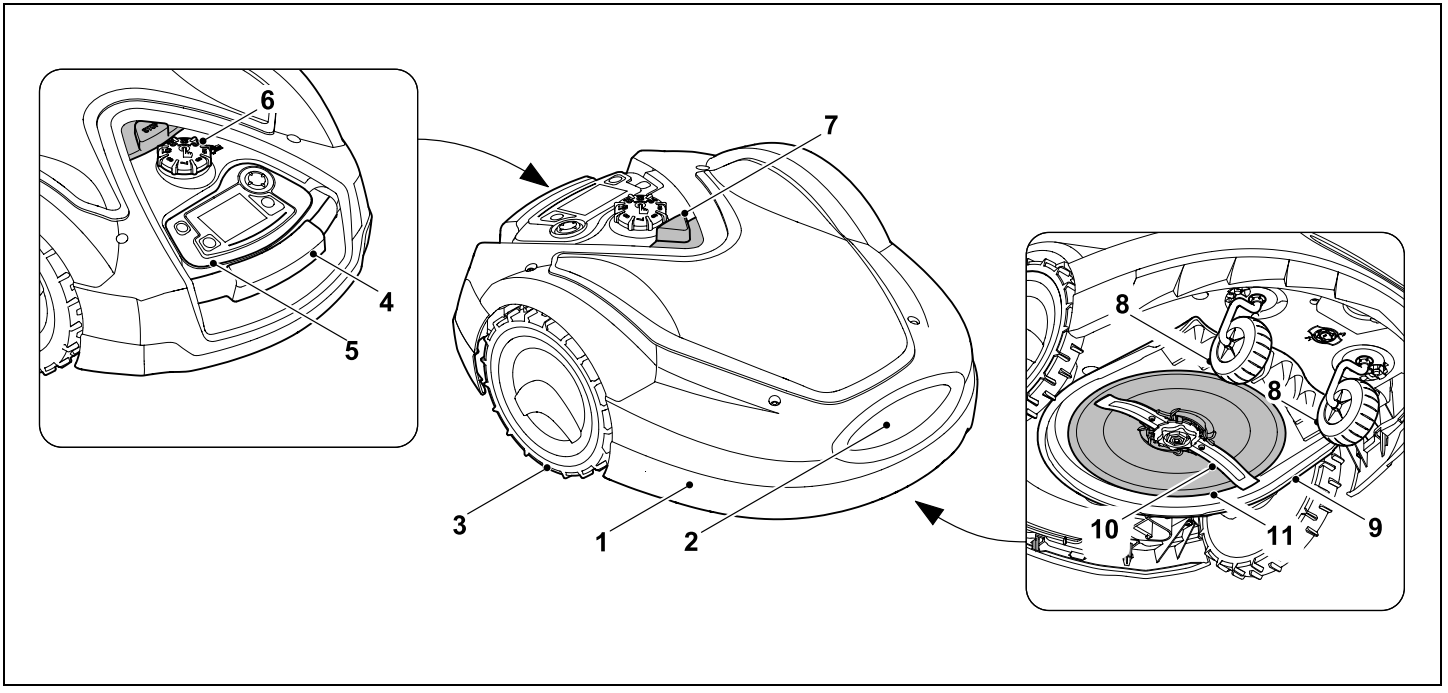
Pavyzdys:



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 Vejos pjovimo robotas



1 Judamai pritvirtintas gaubtas (⇨ 5.5), (⇨ 5.6)

2 Įkrovimo kontaktai: Prijungimo prie įkrovimo stotelės kontaktai

3 Galinis ratas

4 Gabenimo rankena (⇨ 21.1)

5 Išimamas valdymo pultas (⇨ 3.3), (⇨ 15.2)

6 Pjovimo aukščio reguliavimo pasukama rankena (⇨ 9.5)

7 Mygtukas STOP (⇨ 5.1)

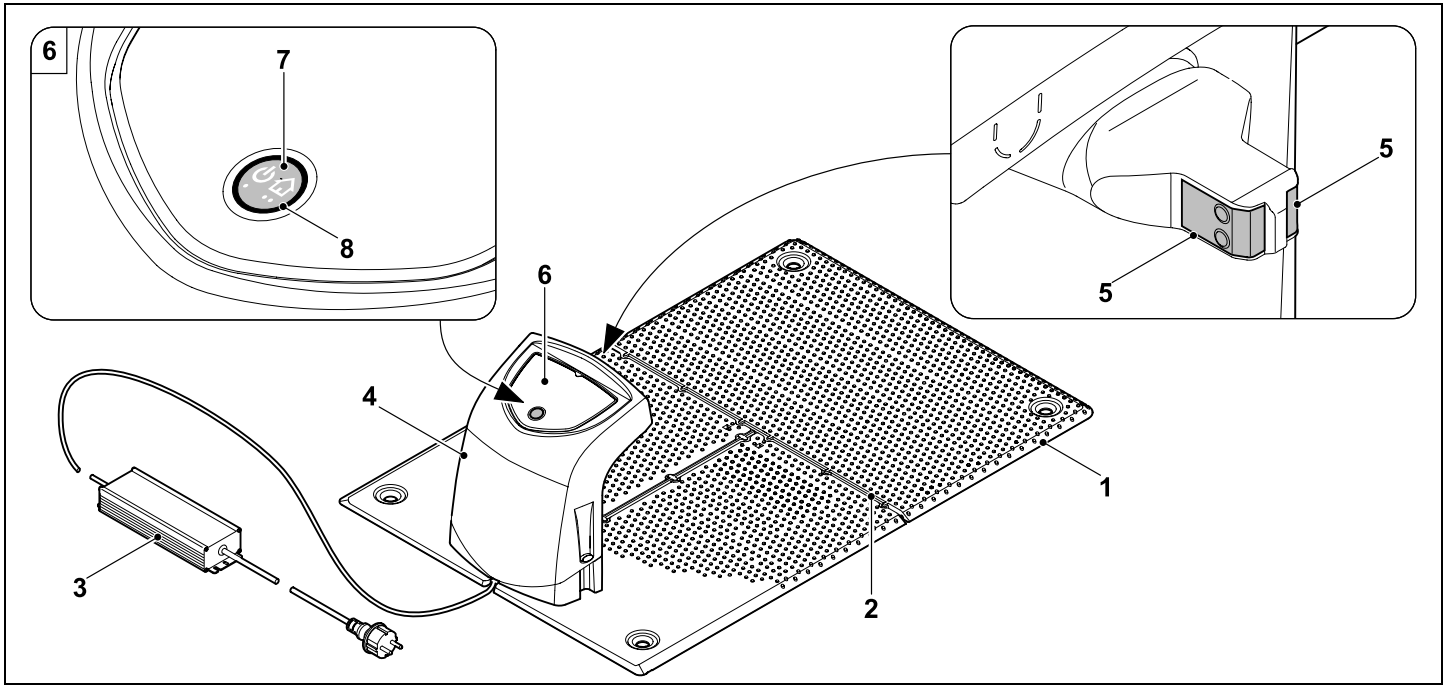
8 Priekinis ratas

9 Pjovimo įranga

10 Iš abiejų pusių pagaląstas pjovimo peilis (⇨ 16.4)

11 Griebtuvinis diskas

3.2 Įkrovimo stotelė



1 Pagrindo plokštė

2 Laido tvirtinimo detalės ribojimo vielai nutiesti (⇨ 9.10)

3 Maitinimo blokas

4 Nuimamas dangtis (⇨ 9.2)

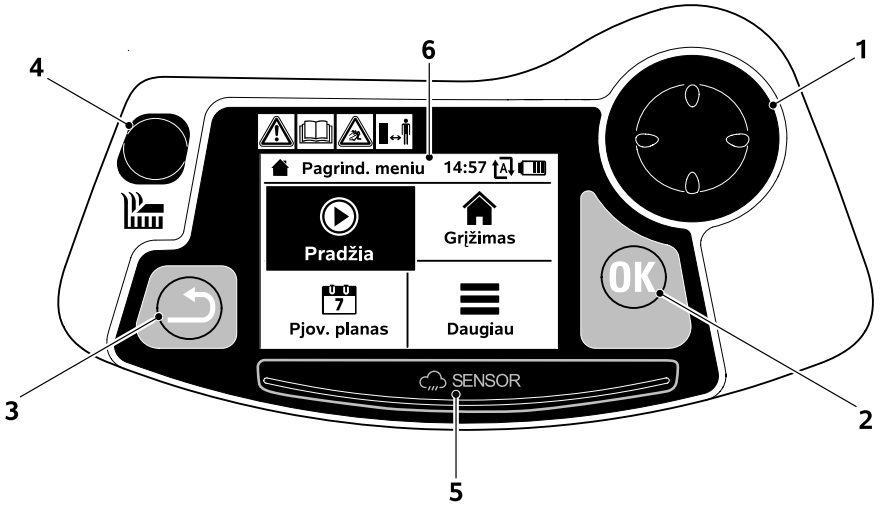
5 Įkrovimo kontaktai: prijungimo prie vejos pjovimo roboto kontaktas

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)
Naršymas meniu (⇨ 11.1)

2 Mygtukas OK:
rankinis pjovimas (⇨ 15.6)
Naršymas meniu (⇨ 11.1)

3 Mygtukas „Atgal“:
naršymas meniu (⇨ 11.1)

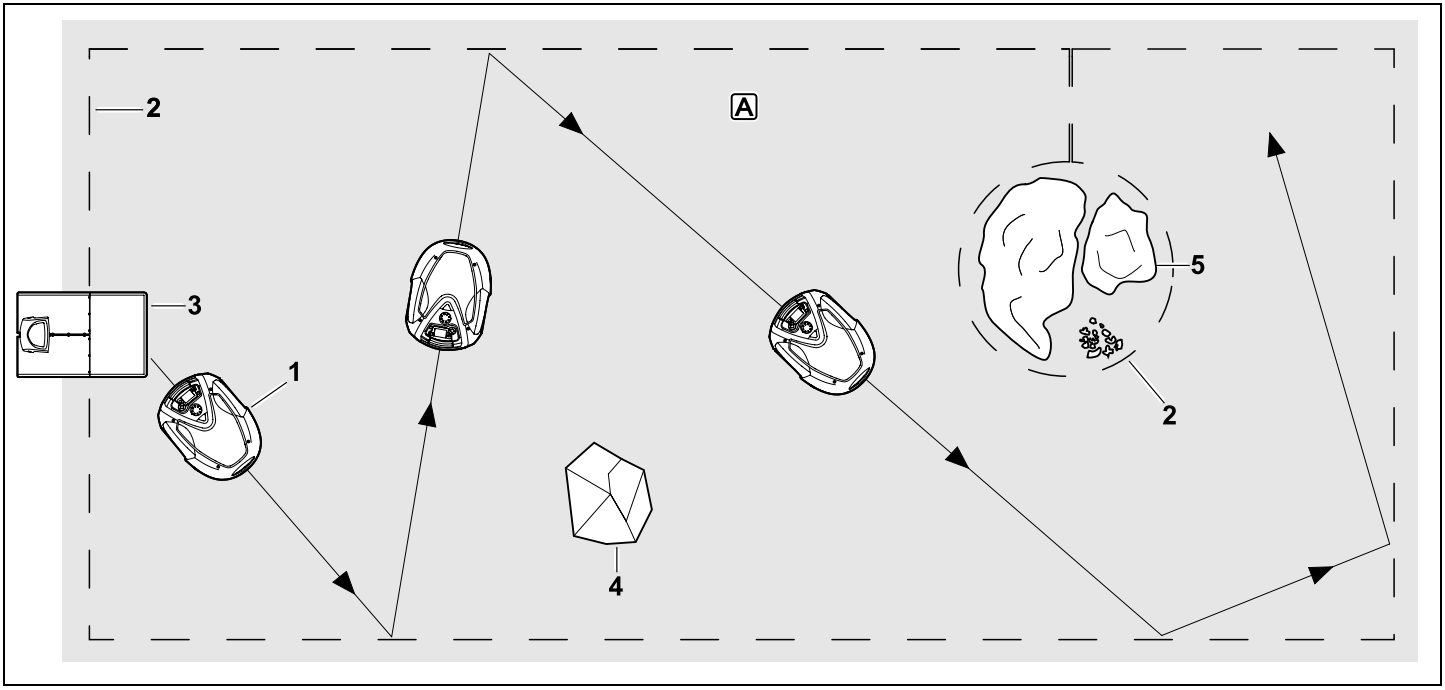
4 Pjovimo mygtukas:
rankinis pjovimas (⇨ 15.6)
Pjaukite nepriklausomai nuo aktyvumo trukmės (⇨ 15.5)

5 Lietaus jutiklis (⇨ 11.11)

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).

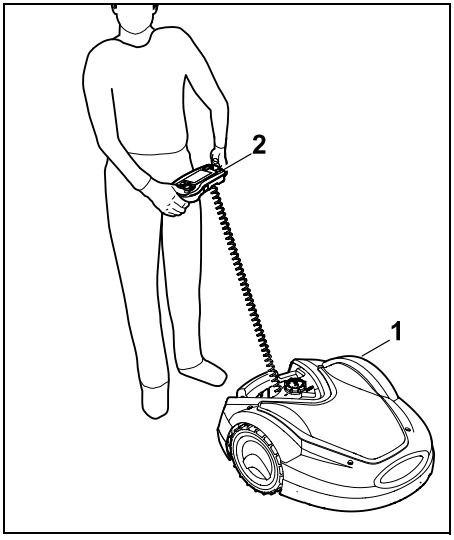
Pjaunamame plote esančias stabilias kliūtis (4) atpažįsta vejos pjovimo roboto impulsinis jutiklis. Pjaunamo ploto sritis (5), į kurias vejos pjovimo robotas negali važiuoti, ir kliūtis, į kurias jis negali atsitrenkti, reikia aptverti ribojimo viela.

Įjungus automatinį pjovimą 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. Pasirinkus „standartinį“ pjovimo plano tipą, vejos pjovimo robotas pjauna ir įkraunamas visą aktyvumo trukmę. Jei pasirinktas „dinaminis“ pjovimo plano tipas, per aktyvumo trukmę visiškai automatiškai pritaikomas pjovimo ir įkrovimo etapų skaičius ir jų trukmė.

Esant išjungtam automatiniam pjovimui ir vykstant pjovimo etapams, **neatsižvelgiant į aktyvumo trukmę**, pjovimo procesą galima suaktyvinti pjovimo mygtuku arba meniu „Pradėti“. (⇨ 11.5)

Vejos pjovimo robotas STIHL veikia patikimai ir netrukdomas artimoje kaimynystėje veikiančių kitų vejos pjovimo robotų. Vielos 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 vejapjove. Tam reikia nuimti valdymo pultą (2), meniu „Daugiau“ parinkti parinktį „Rankinis pjovimas“, suaktyvinti pjovimo peilį ir važiavimo pavarą ir eiti už vejos pjovimo roboto. (⇨ 15.6)

Nustačius rankinį pjovimą, impulsinis jutiklis ir kraštų ribotuvas 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 išjungiama. (⇨ 11.7)

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 robotas negali būti eksploatuojamas.

Įrenginio blokuotės **aktyvinimas**:

– ilgai spauskite **mygtuką STOP**;
– meniu **„Daugiau“**;
– meniu **„Saugumas“**.

Įrenginio blokuotės aktyvinimas meniu „Daugiau“:

- meniu „Daugiau“ pasirinkite įrašą „Blokuoti vejos pjovimo robotą iMOW®“ ir patvirtinkite mygtuku OK. (⇨ 11.8)

Įrenginio blokuotės aktyvinimas meniu „Saugumas“:

- meniu „Daugiau“ atidarykite pomeniu „Nuostatai“ ir „Saugumas“. (⇨ 11.15)
- Pasirinkite įrašą „Įrenginio blokuotė“ ir patvirtinkite spustelėdami OK.

Įrenginio blokuotės atšaukimas:

- Prireikus įjunkite įrenginį paspausdami bet kurį mygtuką.
- Vejos pjovimo robotą atblokuokite parodytu mygtukų deriniu. Tam nurodyta eilės tvarka reikia paspausti **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

Įjungus 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 pjauti reikia spausti tik pjovimo mygtuką.

5.5 Impulsinis jutiklis

Vejos pjovimo robotas turi judantį gaubtą, kuris veikia kaip impulsinis jutiklis. Veikdamas automatiniu 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 pjauti aukštesnis nei leistina šlaitas, vejos pjovimo robotas nedelsdamas pakeičia važiavimo kryptį. Įvykus pramušimui, važiavimo pavara ir pjovimo variklis išjungiami.

5.8 Ekrano apšvietimas

Eksploatuojant suaktyvinamas ekrano apšvietimas. Šviesa puikiai apšviečia net ir tamsoje eksploatuojamą vejos pjovimo robotą.

5.9 PIN užklausa

Suaktyvinus PIN užklausą, pakėlus vejos pjovimo robotą pasigirsta įspėjamasis signalas, jei per kelias minutes neįvedamas PIN kodas. (⇨ 11.15)

Vejos pjovimo robotą galima eksploatuoti tik kartu su pateikiama įkrovimo stotele. Kitą įkrovimo stotelę būtina prijungti prie vejos pjovimo roboto. (⇨ 11.15)

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.

5.10 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. (⇨ 11.15)

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 ja pasinaudoti ateityje.

Šios atsargumo priemonės yra būtinos jūsų saugai užtikrinti, tačiau išvardytos ne visos. Visada naudokite įrenginį protingai ir atsakingai bei atminkite, 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.

Taip pat **iMOW® programos** naudojimas 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 išklausyti 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.

Užtikrinkite, naudotojo fiziniai, jutiminiai ir psichiniai gebėjimai pakankami, kad galėtų valdyti įrenginį ir dirbti su juo. Jei naudotojo fiziniai, jutiminiai arba psichiniai gebėjimai riboti, naudotojas ja dirbti gali tik prižiūrimas ar instruktuojamas už jį atsakingo asmens.

Užtikrinkite, kad naudotojas pilnametis arba turi nacionalinius teisės aktus atitinkantį prižiūrint suteiktą profesinį pasirengimą.

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 darbinius drabužius.

Niekada nevilkėkite laisvų drabužių (taip pat nusiimkite papuošalus, nusiriškite kaklaraištį ir šaliką), kurie gali užsikabinti už judančių dalių.

Vilkėkite ilgas kelnes, jei

– artinatės prie naudojamo vejos pjovimo roboto,

– veją 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 adapterio kištuką prie įkrovimo stotelės elektronikos galima prijungti tik esant sausai ir neužterštai būsenai.

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 automatiniu jungikliu 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 Akumuliatorius

Naudokite tik originalius akumuliatorius.

Šis akumuliatorius 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 iš jo gali prasiskverbti ėsdinančio 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 – nemerkite jo į skysčius.

Saugokite akumuliatorių nuo mikrobangų ir aukšto slėgio.

Akumuliatoriaus kontaktų niekada nebandykite prijungti prie metalinių daiktų (nesujunkite 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. Elektrolito 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 taisykles žr. http://www.stihl.com/safety-data-sheets

6.5 Įrenginio gabenimas

Kiekvienąkart 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 roboto.

6.6 Prieš pradėdami eksploatuoti

Užtikrinkite, kad kiekvienas asmuo, dirbantis su įrenginiu, būtų susipažinęs su naudojimo instrukcija.

Laikykitės įkrovimo stotelės įrengimo (⇨ 9.) ir atitvėrimo ribojimo lynu (⇨ 12.) nurodymų.

Ribojimo vielą ir elektros laidą reikia stipriai pritvirtinti prie žemės, kad už jų nebūtų galima užkliūti. Stenkitės netiesti virš kraštų (pvz., šaligatvių, grindinio trinkelių 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 sraigių – 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 veiksmai, 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 naudojant **iMOW® programą**, 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 viešoje vietoje, aplink pjaunamą plotą būtina pastatyti ženklus su šiais nurodymais:
„Įspėjimas! Automatinė vejapjovė! Stovėkite toliau nuo įrenginio! Prižiūrėkite vaikus!“

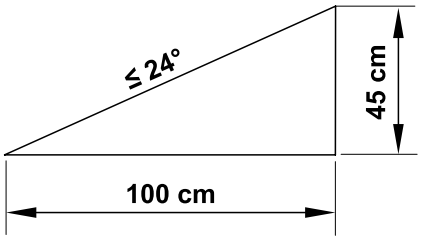
Dėmesio – pavojus susižeisti!
Rankų ir kojų niekada nekiškite prie besisukančių dalių arba po jomis. Niekada nelieskite besisukančio peilio.

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 aukštyn.

Niekada nebandykite reguliuoti įrenginio, kol vienas iš elektros variklių dar veikia.

Saugumo sumetimais įrenginio negalima naudoti nuokalnėse, statesnėse nei 24° (45 %). **Pavojus susižeisti!**
24° šlaitas atitinka 45 cm pakilimą vertikalia kryptimi 100 cm ilgio horizontalioje atkarpoje.



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. (⇨ 11.15)

Rankinis pjovimas:

įrenginį paleiskite atsargiai, laikydamiesi skyriuje „Rankinis pjovimas“ pateiktų nuorodų. (⇨ 15.6)

Dirbkite tik dieną arba esant geram dirbtiniam apšvietimui.

Niekada nebandykite mechaniškai 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, jokiu būdu ne aukštyn 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 darbines pirštines, būkite itin atsargūs.

Gerai 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, (⇨ 11.15)
– Padėkite vejos pjovimo robotą žiemai. (⇨ 11.16)

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.

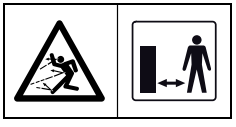
Įsitikinkite, ar susidėvėjęs įrenginys bus tinkamai utilizuotas. Prieš utilizuojant įrenginys turi būti nebetinkamas naudoti. Norėdami išvengti nelaimingų atsitikimų, būtinai pašalinkite vejos pjovimo roboto maitinimo bloko elektros laidą, akumuliatorių ir valdymo pultą.

Pavojus susižeisti pjovimo peiliu!
Net ir susidėvėjusios vejapjovės niekada nepalikite be priežiūros. Įsitikinkite, ar įrenginys, ypač pjovimo peilis, laikomas vaikams nepasiekiamoje vietoje.

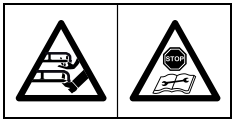
Akumuliatorių utilizuokite atskirai nuo įrenginio. Užtikrinkite, kad akumuliatorius būtų utilizuojamas saugiai ir ekologiškai.

7. Simbolių aprašymas

Įspėjimas!
Prieš pradėdami naudoti įrenginį, perskaitykite jo naudojimo instrukciją.



Įspėjimas!
Eksploatuodami laikykitės saugaus atstumo iki įrenginio.
Pašaliniams asmenims neleiskite būti pavojaus zonoje.



Įspėjimas!
Prieš pakeldami arba prieš atlikdami darbus prie įrenginio, jį užblokuokite.

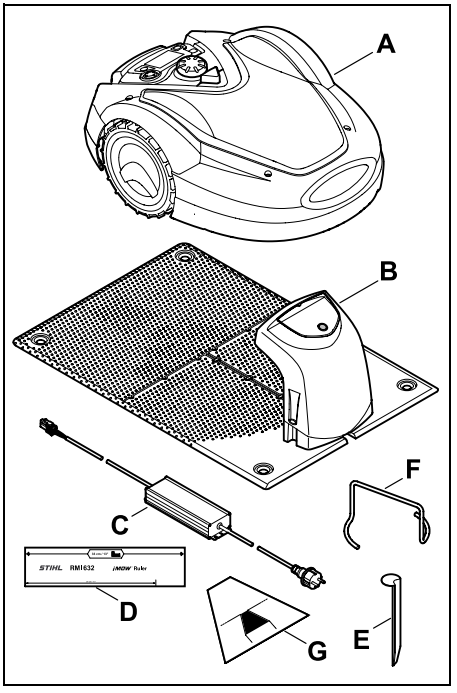
Įspėjimas!
Nesėskite ir nelipkite ant įrenginio.

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	Vejos pjovimo robotas	1
B	Įkrovimo stotelė	1
C	Maitinimo blokas	1
D	iMOW® Ruler	2
E	Įkrovimo stotelės kuolelis	4
F	Griebtuvinio disko nutraukimo įtaisas	1
G	Linijų šablonas	1
–	Naudojimo instrukcija	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. (⇨ 12.)

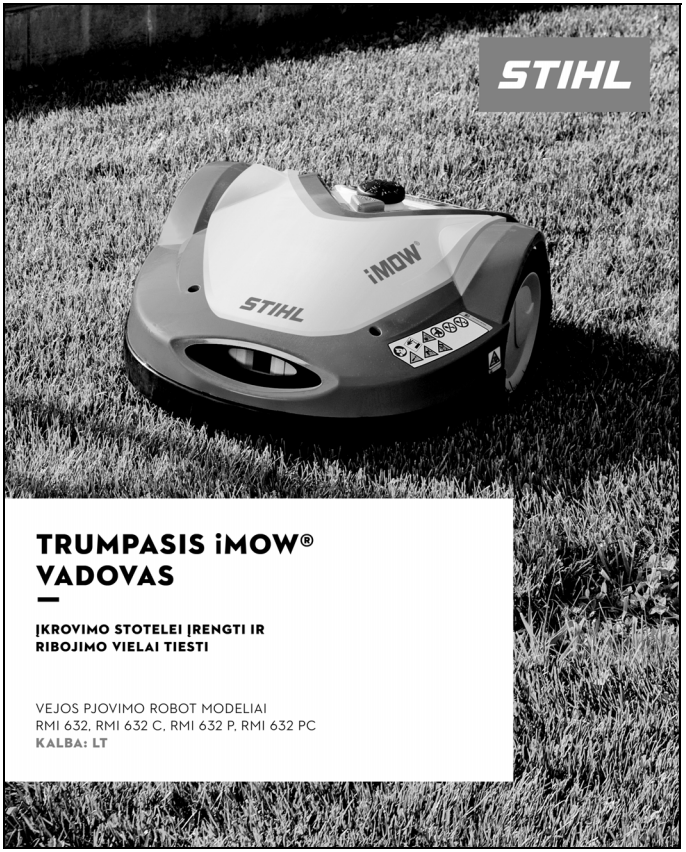
Galite praplėsti nupjautą plotą arčiau prie krašto nutiesdami ribojimo vielą. (⇨ 12.17) Kad saugiai veiktų, tiesdami vielas atstumą tarp jų pritaikykite prie vietos sąlygų.

iMOW® trumpasis vadovas

Kaip pagalbos priemonė įrengiant įkrovimo stotelę ir tiesiant ribojimo vielą yra parengtas trumpasis vejos pjovimo roboto vadovas. Išsami informacija pateikta atitinkamuose naudojimo instrukcijos skyriuose. Šį trumpąjį vadovą naudokite kartu su naudojimo instrukcija.

iMOW® trumpasis vadovas

1 psl. sumažintas vaizdas:



iMOW® trumpasis vadovas

2 ir 3 psl. sumažintas vaizdas:

PAGRINDINIS ĮRENGIMAS

VIDINĖS ĮKROVIMO STOTELĖS PADĖTIES NUSTATYMAS IR RIBOJIMO VIELOS TIESIMAS

ŠĮ TRUMPĄJĮ VADOVĄ NAUDOKITE TIK KARTU SU SAVO VEJOS PJOVIMO ROBOTO NAUDOJIMO INSTRUKCIJA.

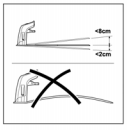
1. Prieš įrengdami sudarykite sodo eskizą.
2. Įkrovimo stotelę įdiekite patogioje vietoje ir įkraukite iMOW®.
3. Įjunkite iMOW® paspausdami mygtuką „OK" ir vykdykite instrukcijas iki „Vielos tiesimas".
4. Jei norite nustatyti atstumą, naudokite iMOW® Ruler ir linijų šabloną.
5. Diekite toliau naudodami „Vielos prijungimas" ir laikykitės instrukcijų iki galo.

STIHL iMOW® vejos pjovimo robotai atitinka visus galiojančius saugos standartus. Nepaisant to:
Vejos pjovimo robotas iMOW® nėra žaislas. Vejos pjovimo robotui iMOW® aktyviai dirbant, pjaunamame plote neturi būti vaikų, stebėtojų ir gyvūnų.

Paruošiamosios įrengimo priemonės:
- Prieš naudodamiesi įprasta vejapjove pjaunamo ploto režimą nustatykite ≤ 6 cm.
- Pjaunami plotai negali persidengti. Mažiausias atstumas tarp ribojimo vielų yra ≥ 1 m.
- Didžiausias atstumas tarp vejos pjovimo roboto iMOW® ir ribojimo vielos: 35 m.
- Nustatykite iMOW® pjovimo aukštį. Rekomenduojame 5 pjovimo pakopa.
- Rekomenduojama pašalinti trukdžius, tokius kaip metalai.

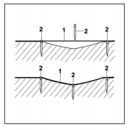
9.1/9.5/9.9

Priedai AKM 100 mažoms vejoms:
Ribojimo vielos ilgis ≤ 80 m.
9.9



Įkrovimo stotelės padėtis:
- Apsaugota, šešėlyje, horizontaliai
- Atstumas iki blokuojamo ploto: ≥ 2 m
- Rekomenduojamas kištukinis lizdas su apsauga nuo viršįtampio.

9.1/12.9



Ribojimo vielos tiesimas:
Nutieskite ribojimo vielą (1) ant žemės reguliariais intervalais ir pritvirtinkite fiksavimo vinimis (2). Nelygiose vietose naudokite papildomas fiksavimo vinis. Ištieskite laidą nekryžiuodami.

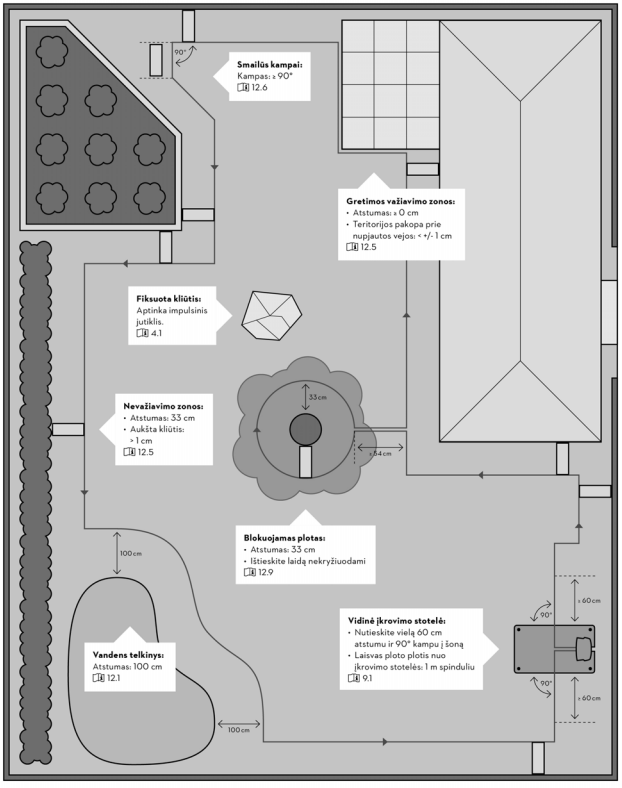
12.3

Tinkamai pritvirtinkite vielos jungtis:
Laisvus neizoliuotus vielos galus iki galo įstumkite į vielos jungtį. Vielos jungtį suspauskite tinkamomis replėmis ir patikrinkite, ar tinkamai užsifiksavo.

12.16

Pagalbos centrą: https://support.stihl.com/

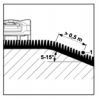
Naudojimo instrukcija | Ribojimo viela | iMOW® Ruler | Linijų šablonas



4 psl. sumažintas vaizdas:

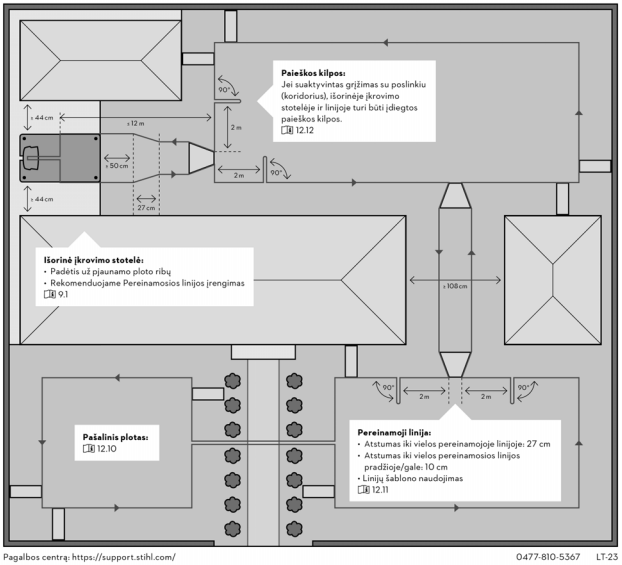
VYKSTA PIRMASIS ĮRENGIMAS

IŠORINĖS ĮKROVIMO STOTELĖS PADĖTIES NUSTATYMAS IR RIBOJIMO VIELOS TIESIMAS YPATINGAIS ATVEJAIS



Nuožulnus pjaunamo ploto reljefas:
Kad vejos pjovimo robotas nuožulnią pjaunamo ploto sritį galėtų pjauti automatiškai ir be trikčių, reikia nuokalnėje įrengti ribojimo vielą nuokalnėje (1), mažiausiu atstumu iki nuokalnės krašto. Atstumas: 0,5 m
12.14

Pradiniai taškai:
Pjaunami plotai, kurie pasiekiami per liniją arba išorinę įkrovimo stotelę, turi turėti vieną pradinį tašką.
9.8/11.14/12.11



Iliustracija ne pagal mastelį

Pagalbos centrą: https://support.stihl.com/ 0477-810-5367 LT-23

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 įsigyjamą 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.

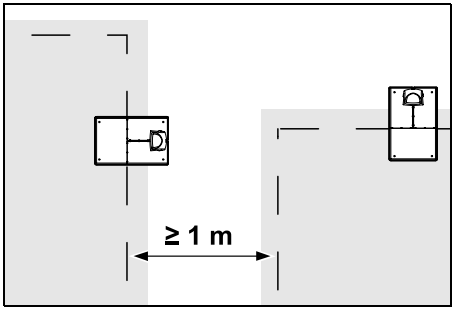
– **netoli tinkamo kištukinio lizdo.**
Tinklo jungtis turi būti nuo įkrovimo stotelės nutolusi tokiu atstumu, kad atitinkamą srovės kabelį būtų galima prijungti tiek prie įkrovimo stotelės, tiek prie tinklo jungties – nekeiskite elektros tiekimo kabelio.
Rekomenduojame naudoti kištukinį lizdą, turintį apsaugą nuo viršįtampio.

– **apsaugota nuo galimų trikčių**.
Metalai, rūdys arba magnetinės ar elektrai laidžios medžiagos arba pasenusios ribojimo vielos gali sutrikdyti pjovimo procesą. Rekomenduojama pašalinti šiuos trikčių šaltinius.

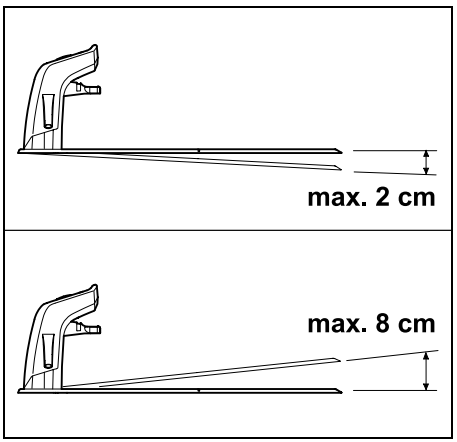
– **horizontaliai ir lygiai.**

Paruošiamosios priemonės:

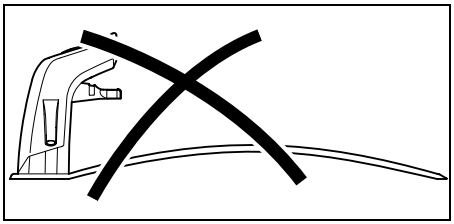
- Prieš pirmąjį įrengimą veją nupjaukite įprasta vejapjove (optimalus žolės aukštis – maks. 6 cm).
- Jei pagrindas labai kietas ir sausas, pjaunamą plotą truputį sudrėkinkite, kad galėtumėte lengviau įkalti fiksavimo vinis.



Pjaunami plotai negali persidengti. Išlaikykite mažiausiai **≥1 m** atstumą tarp dviejų pjaunamų plotų ribojimo vielų.



Įkrovimo stotelė gali būti pasvirusi maksimaliai 8 cm atgal ir 2 cm į priekį.

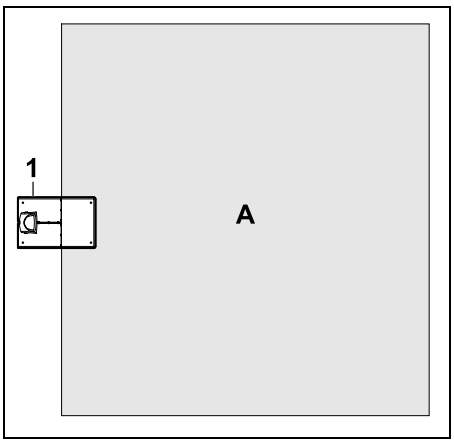


Niekada nesulenkite pagrindo plokštės. Pašalinkite po pagrindo plokšte esančius nelygumus, kad ji visa priglustų.

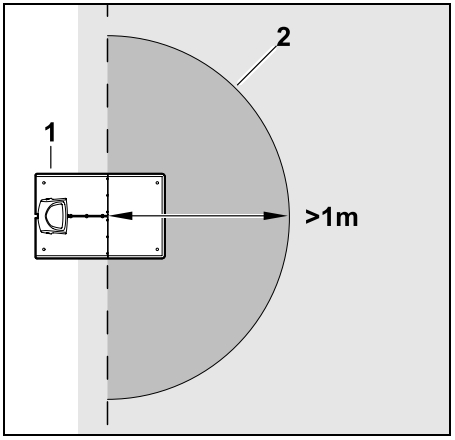
Įrengimo variantai:

Įkrovimo stotelė gali būti įrengta viduje ir išorėje.

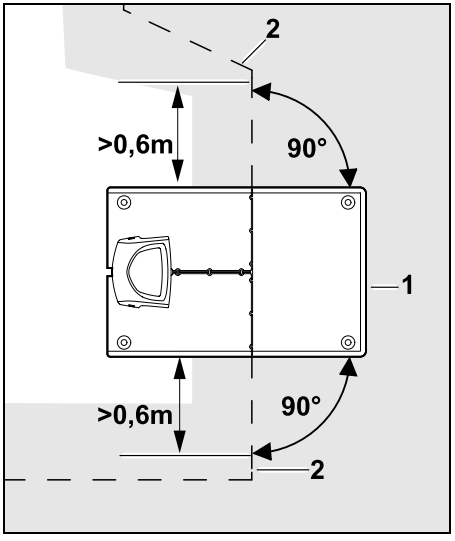
Vidinė įkrovimo stotelė



Įkrovimo stotelė (1) įrengiama pjaunamo ploto ribose (A), pakraštyje.

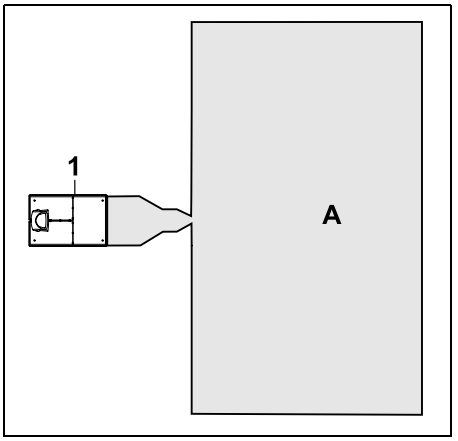


Prieš įkrovimo stotelę (1) turi būti lygus laisvas plotas (2), kurio spindulys būtų mažiausiai 1 m. Išlyginkite kalvas arba įdubimus.



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.

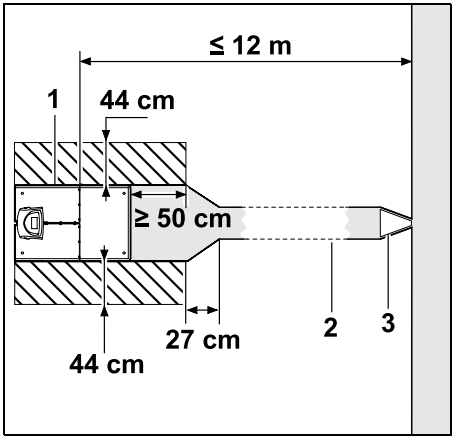
Išorinė įkrovimo stotelė



Įkrovimo stotelė (1) įrengiama už pjaunamo ploto (A) ribų.

Kad įrenginys grįžtų į išorinę įkrovimo stotelę, naudojami **orientyriniai kabeliai**. (⇨ 12.12)

Išorinės įkrovimo stotelės vietos poreikis:

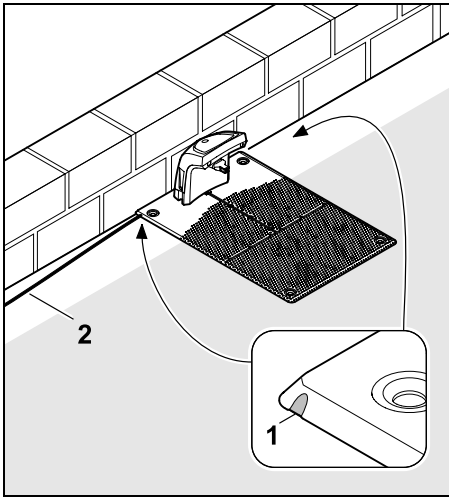


Kad prie įkrovimo stotelės prisijungiama ir atsijungiama būtų tinkamai, įkrovimo stotelę (1) galima montuoti, kaip parodyta, su linija (2). Sritis aplink įkrovimo stotelę ir už ribojimo vielos ribų turi būti plokščia ir lengvai pravažiuojama. Išlyginkite kalvas arba įdubimus.

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

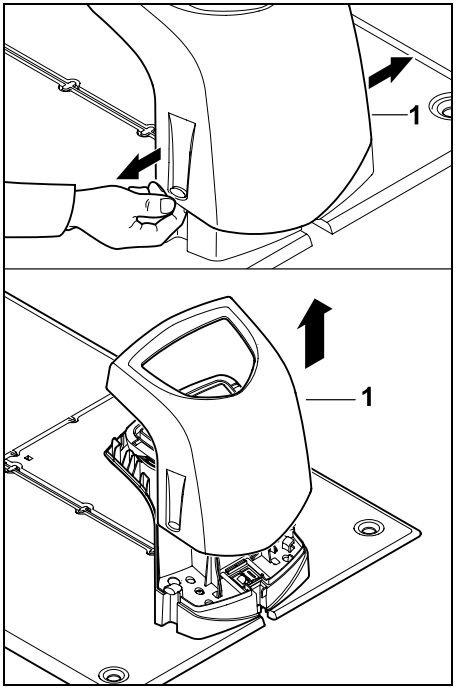
Įkrovimo stotelės įrengimas prie sienos:



Jei įkrovimo stotelė įrengiama prie sienos, pagrindo plokštėje kombinuotosiomis replėmis kairėje arba dešinėje reikia atskirti jungiamąją medžiagą (1), kad būtų vietos tinklo kabeliui (2).

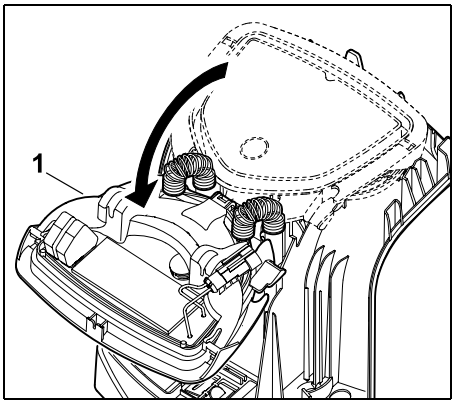
9.2 Įkrovimo stotelės jungtys

Dangčio nuėmimas:

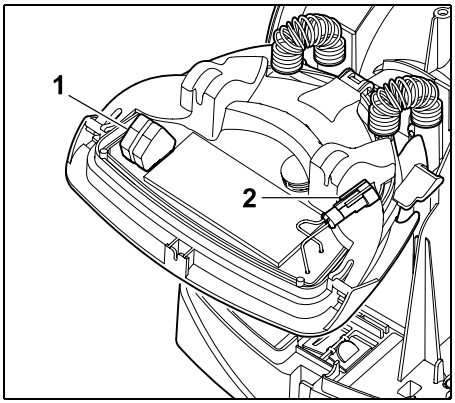


Kaip parodyta paveikslėlyje, kairiojoje ir dešiniojoje pusėse šiek tiek praskėskite dangtelį (1) ir nuimkite keldami į viršų.

Skydo atlenkimas:

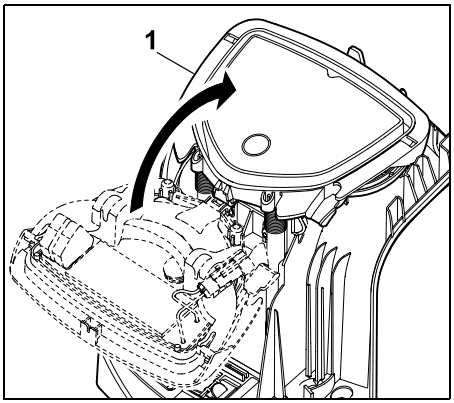


Atlenkite skydą (1) į priekį. Laikykite atlenktą skydą, nes jis automatiškai užlenkiamas dėl šarnyrinių spyruoklių.



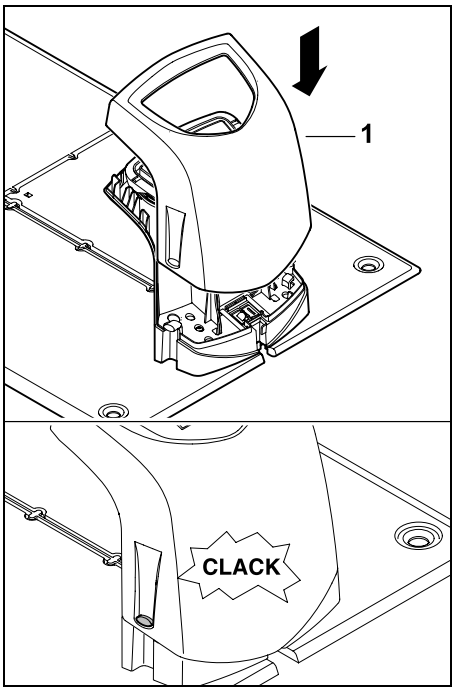
Ribojimo vielos (1) ir maitinimo laido (2) jungtys uždarius skydą yra apsaugotos nuo oro sąlygų.

Skydo užlenkimas:



Užlenkite skydą (1) atgal, neprispauskite laidų.

Dangčio uždėjimas:

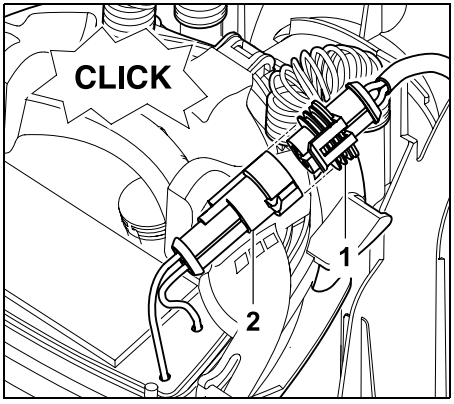


Dangtelį (1) uždėkite ant įkrovimo stotelės ir užfiksuokite, neprispauskite laido.

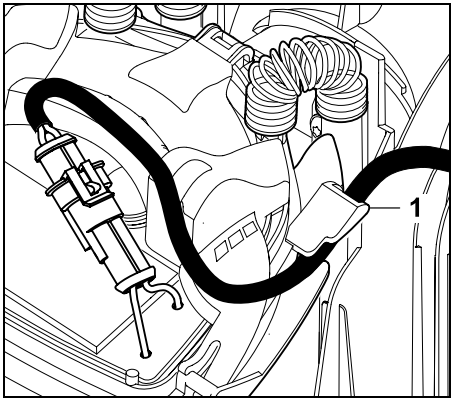
9.3 Elektros laido prijungimas prie įkrovimo stotelės

Nuoroda:
kištukas ir prijungimo įvorė privalo būti švarūs.

- Nuimkite įkrovimo stotelės dangtelį ir pakelkite skydą. (⇨ 9.2)

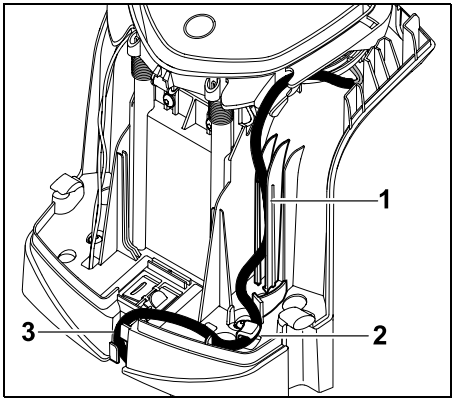


Maitinimo bloko kištuką (1) prijunkite prie įkrovimo stotelės (2) kištuko.



Kiškite maitinimo laidą per laido tvirtinimo detalę (1) prie skydo.

- Užlenkite skydą. (⇨ 9.2)

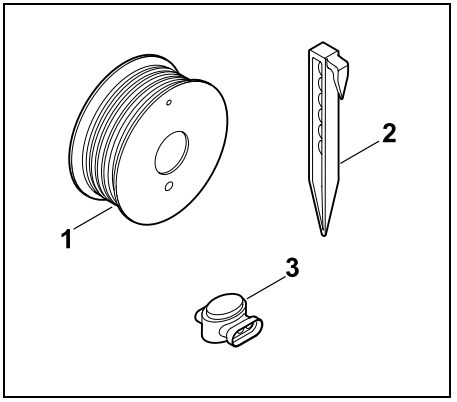


Kaip parodyta paveikslėlyje, įspauskite maitinimo laidą į laido tvirtinimo detalę (1) ir tieskite toliau per elektros laido laikiklį (2) ir kabelių kanalą (3) iki maitinimo bloko.

- Uždarykite įkrovimo stotelės dangtį. (⇨ 9.2)

9.4 Įrengimo medžiagos

Jei ribojimo vielą nutiesia ne prekybos atstovas, reikia papildomų komplekte nesančių įrengimo medžiagų, be kurių vejos pjovimo roboto nebus galima eksploatuoti. (⇨ 18.)



Įrengimo rinkiniuose yra ribojimo vielos ritinys (1), fiksavimo vinys (2) ir vielos jungtis (3). Įrengimo rinkinių komplekte gali būti papildomų dalių, kurios įrengiant nebūtinos.

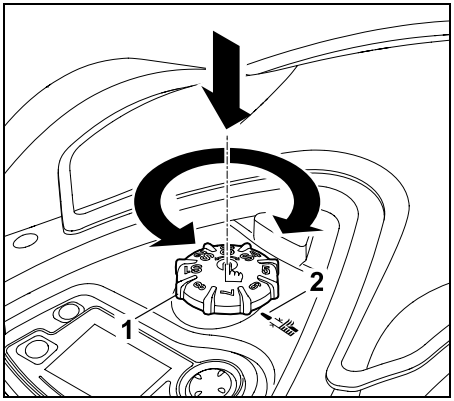
9.5 Pjovimo aukščio nustatymas

Pirmosiomis savaitėmis, kol ribojimo viela apaugs žole, pjovimo aukštį nustatykite į **5 lygį**, kad užtikrintumėte saugų darbą.

S1, **S2, S3** ir **S4** lygiai yra specialieji aukščiai, skirti labai lygiems vejos plotams (paviršiaus nelygumai < +/- 1 cm).

Mažiausias pjovimo aukštis – **S1 lygis** (20 mm)

Didžiausias pjovimo aukštis – **8 lygis** (60 mm)



Paspauskite rankenėlę (1) ir pasukite. Atleidus ji užsifiksuoja. Žyma (2) rodo nustatytą pjovimo aukštį.

Rankenėlę galima nuimti nuo reguliavimo elemento traukiant į viršų. Ši konstrukcija užtikrina saugumą: Taip užtikrinama, kad įrenginio nebus galima pakelti ir nešti už rankenėlės.

9.6 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
- Įrengimo 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.

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. (⇨ 11.16)

Paruošiamosios priemonės

- Prieš pirmąjį įrengimą veją nupjaukite įprasta vejapjove (optimalus žolės aukštis – maks. 6 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 adresui STIHL prekybos atstovas. (⇨ 10.)

Meniu atlikdami valdymo veiksmus, atkreipkite dėmesį į skyriuje „Valdymo nurodymai“ pateiktą informaciją. (⇨ 11.1)

Kryptiniais mygtukais parenkamos parinktys, meniu punktai ir ekrano mygtukai.

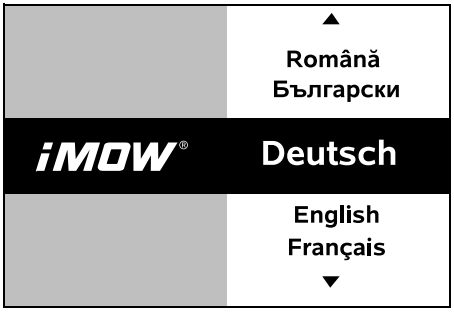
Mygtuku **OK** atidaromas pomeniu ir patvirtinama parinktis.

Mygtuku **Atgal** išjungiamas aktyvus meniu ir pagalbinėje įrengimo programoje grįžtama vienu žingsniu atgal.

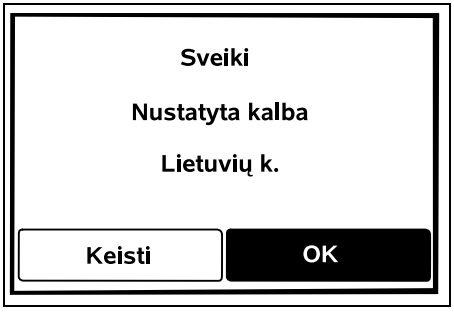
Jei įrengiant pirmą kartą įvyksta klaida arba atsiranda sutrikimų, ekrane parodomas atitinkamas pranešimas. (⇨ 24.)

9.7 Kalbos, datos ir paros laiko nustatymas

- Paspaudus bet kurį valdymo pulto mygtuką įrenginys ir pagalbinė įrengimo programa suaktyvinami.

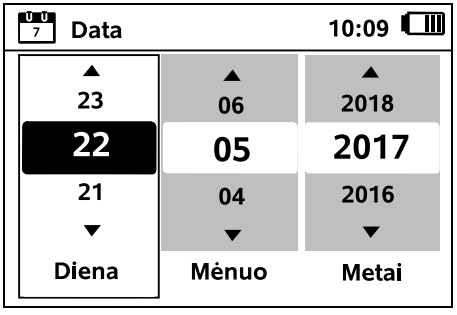


Pasirinkite norimą ekrano kalbą ir patvirtinkite mygtuku OK.

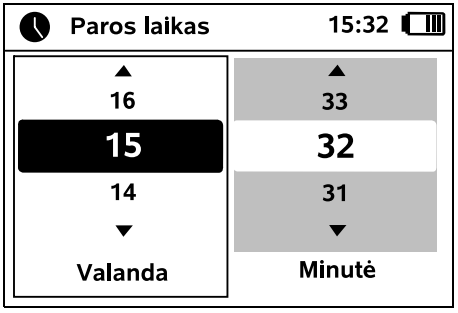


Pasirinktą kalbą patvirtinkite mygtuku OK arba paspauskite „Keisti“ ir pasirinkite kitą kalbą.

- Jei reikia, įveskite vejos pjovimo roboto 9 simbolių serijos numerį. Šis numeris išspausdintas specifikacijų lentelėje (lipdukas skyriuje po valdymo pultu).



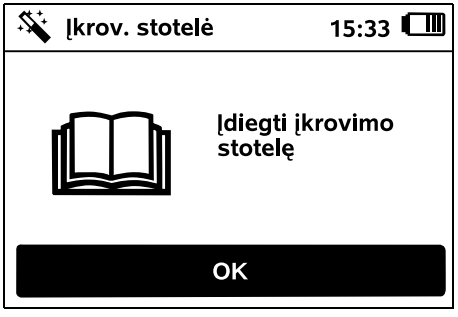
Esamą datą nustatykite valdymo kryžmės mygtuku ir patvirtinkite paspausdami mygtuką OK.



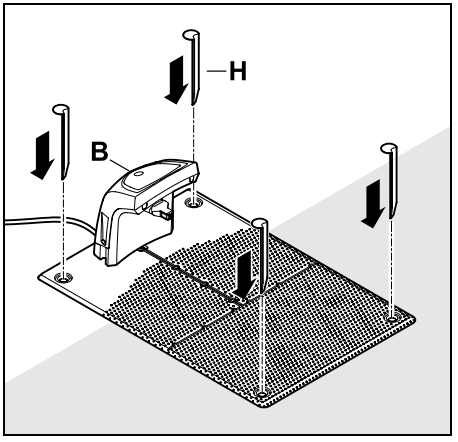
Esamą paros laiką nustatykite valdymo kryžmės mygtuku ir patvirtinkite paspausdami mygtuką OK.

9.8 Įkrovimo stotelės įdiegimas

Atkreipkite dėmesį į skyrių „Įkrov. stotelės nuorodos“ (⇨ 9.1) ir naudojimo instrukcijos pabaigoje esančius įrengimo pavyzdžius (⇨ 27.).



- Prijunkite įkrovimo stotelės maitinimo laidą. (⇨ 9.3)
- Jei įrengiate įkrovimo stotelę prie sienos, tieskite maitinimo laidą po pagrindo plokšte. (⇨ 9.1)



Įkrovimo stotelę (B) pageidaujamoje naudojimo vietoje pritvirtinkite keturiais kuoleliais (H).

- Maitinimo bloką įrenkite už pjovimo ploto, nuo tiesioginių saulės spindulių, drėgmės ir sušlapimo apsaugotoje vietoje, jei reikia, tvirtinkite prie sienos.

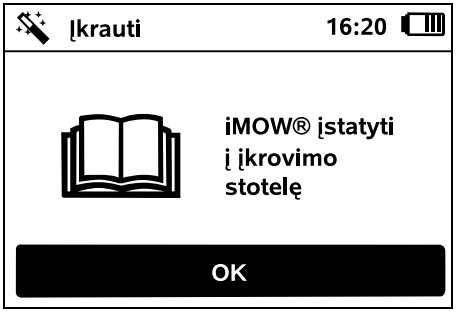
Maitinimo blokas tinkamai veikia tik tuomet, kai **aplinkos temperatūra** yra nuo **0 °C** iki **40 °C**.

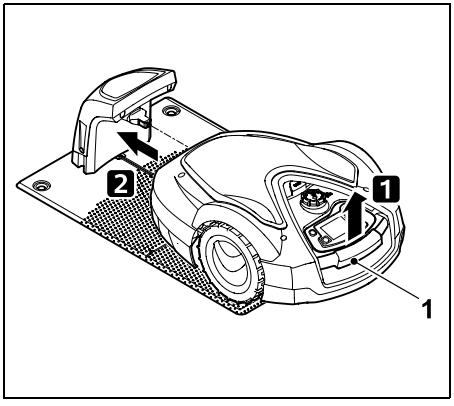
- Visus elektros laidus tieskite už pjovimo ploto, pjovimo peiliais nepasiekiamose srityse, ir pritvirtinkite prie žemės arba įmontuokite į laido movą.
- Elektros laidą išvyniokite netoli įkrovimo stotelės, kad nebūtų trikdomas vielos signalas.
- Prijunkite tinklo kištuką.

Kol ribojimo viela neprijungta, greitai mirksi įkrovimo stotelės raudonas šviesos diodas. (⇨ 13.1)

- Baigę dirbti paspauskite valdymo pulto OK mygtuką.

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). (⇨ 11.14)





Vejos pjovimo robotą truputį kilstelėkite už gabenimo rankenos (1), kad atlaisvintumėte varančiuosius ratus. Įrenginį atremkite ant priekinių ratų ir įstumkite į įkrovimo stotelę.

Tada paspauskite valdymo pulto mygtuką OK.

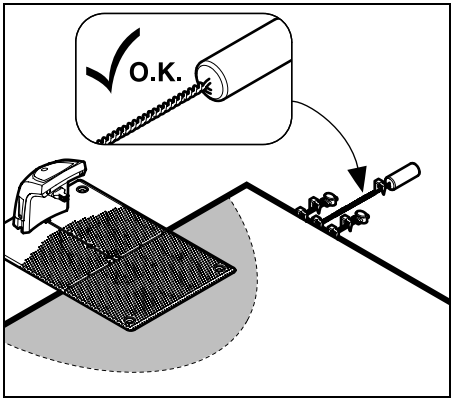
Jei akumuliatorius išsikrovęs, įstūmus į įkrovimo stotelę dešiniajame viršutiniame ekrano kampe vietoje akumuliatoriaus simbolio pasirodo tinklo kištuko simbolis ir akumuliatorius įkraunamas, kol ribojimo viela nutiesiama kitoje vietoje. (⇨ 15.8)

9.9 Ribojimo vielos tiesimas

Prieš pradėdami tiesti ribojimo vielą, perskaitykite visą skyrių „Ribojimo viela“ ir jo paisykite. (⇨ 12.)

Suplanuokite, kaip norite nutiesti, atsižvelkite į **atstumą tarp vielų**, tiesdami įrenkite **blokuojamus plotus**, **vielos rezervus**, **jungiamąsias atkarpas**, **pašalinius plotus** ir **pereinamąsias linijas**.

Mažesniems pjaunamiems plotams, kurių vielos ilgis yra mažesnis nei 80 m, priedas **AKM 100** turi būti sumontuotas kartu su ribojimo viela. Jei laido ilgis per trumpas, mirksi SOS įkrovimo stotelė ir nėra vielos signalo.



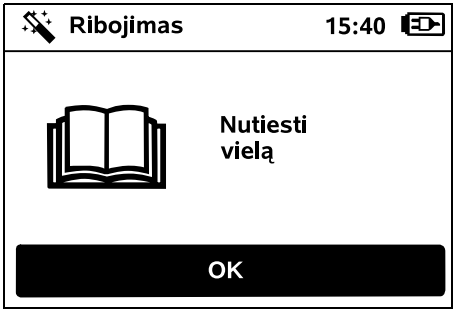
Naudokite tik originalias fiksavimo vinis ir originalią ribojimo vielą. Įrengimo rinkinius, kuriuose yra reikiamos įrengimo medžiagos, galima įsigyti kaip priedus iš STIHL prekybos atstovo. (⇨ 18.)

Nutiestą vielą pažymėkite sodo brėžinyje. Brėžinio turinys:

– **pjaunamo ploto kontūras** su svarbiausiomis kliūtimis, ribomis ir galimais blokuojamais plotais, kuriuose vejos pjovimo robotas negali dirbti; (⇨ 12.1)
– **įkrovimo stotelės** (⇨ 9.1) 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)

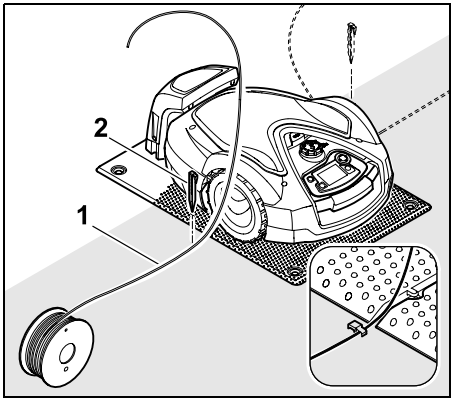
Visą pjaunamą plotą reikia aptverti ištisine ribojimo vielos kilpa.
Didžiausias galimas ilgis: **500 m**

Nė viename taške vejos pjovimo robotas negali nutolti toliau nei 35 m nuo ribojimo vielos, priešingu atveju vielos signalas bus neatpažįstamas.

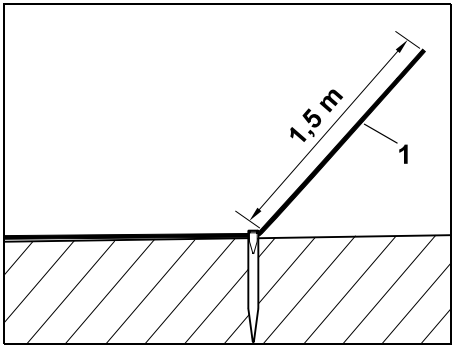


Tieskite ribojimo vielą nuo įkrovimo stotelės. Reikia atskirti **vidinę įkrovimo stotelę** ir **išorinę įkrovimo stotelę**.

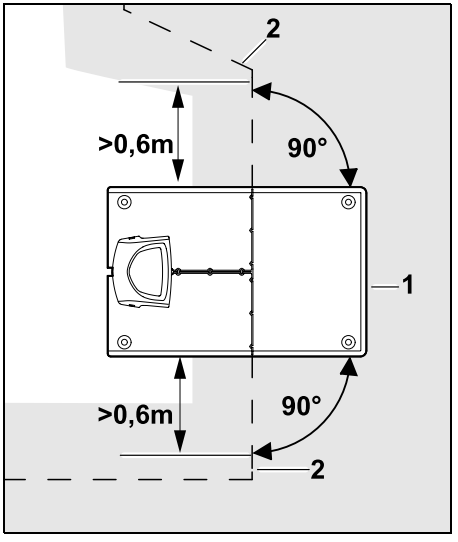
Pradžia naudojant vidinę įkrovimo stotelę:



Ribojimo vielą (1) **kairiojoje** arba **dešiniojoje** pusėse prie pat pagrindo plokštės ir šalia vielos išleidimo angos fiksavimo vinimi (2) pritvirtinkite prie žemės.



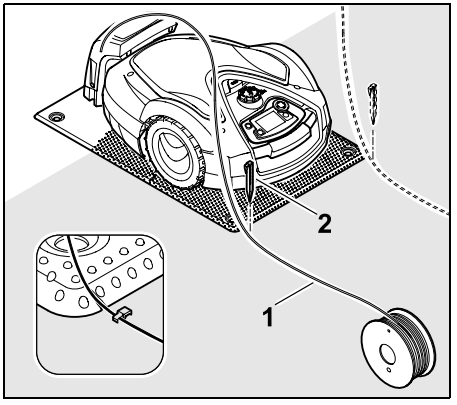
Palikite laisvą vielos galą (1), kurio ilgis būtų apie **1,5 m**.



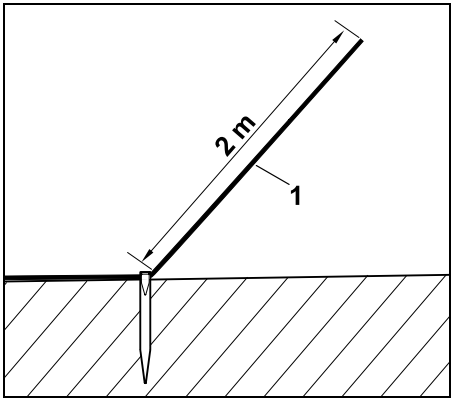
Prieš įkrovimo stotelę ir už jos (1) ribojimo vielą (2) **0,6 m** nutieskite tiesiai ir stačiu kampu pagrindo plokštei. Tada ribojimo vielą tieskite pjaunamo ploto kraštu.

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. (⇨ 11.13)

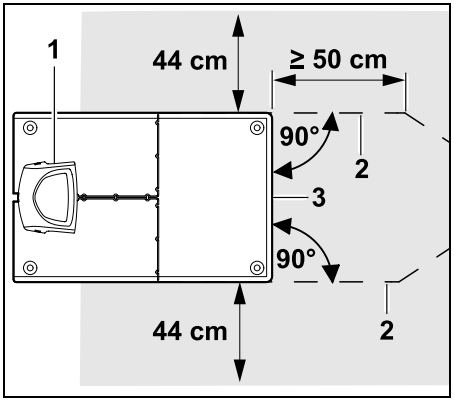
Pradžia naudojant išorinę įkrovimo stotelę:



Ribojimo vielą (1) **kairiojoje** arba **dešiniojoje** pusėse 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**.

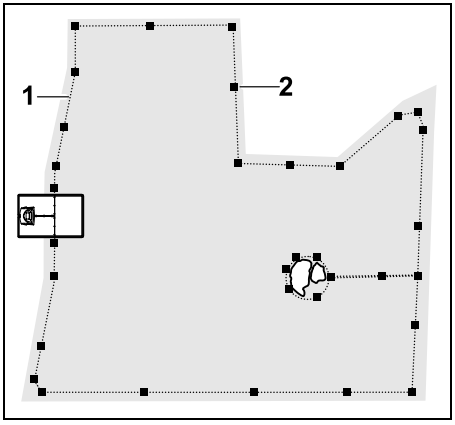


Prieš įkrovimo stotelę (1) ir už jos ribojimo vielą (2) 50 cm atstumu A nutieskite stačiu kampu pagrindo plokštei. Tada galite įrengti liniją (⇨ 12.11) arba pjaunamo ploto kraštą sekti naudodami ribojimo vielą.

Prie pagrindo plokštės (3) iš šonų palikite mažiausiai 44 cm pločio plotą, kuriame galima važiuoti.

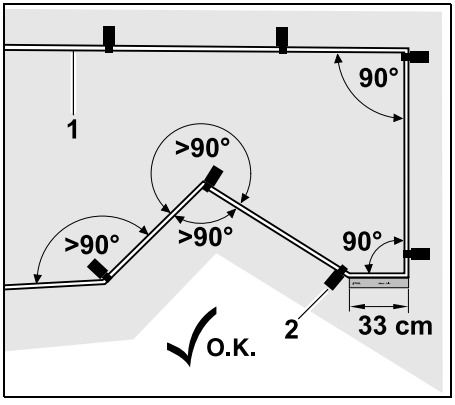
Platesnė informacija apie išorinės įkrovimo stotelės įrengimą pateikta skyriuje „Įrengimo pavyzdžiai“. (⇨ 27.)

Ribojimo vielos tiesimas pjaunamame plote:



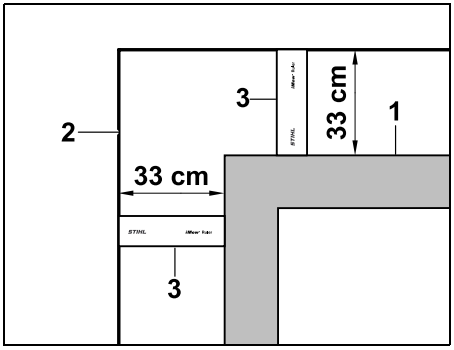
Ribojimo vielą (1) nutieskite aplink pjaunamą plotą ir aplink galimai esamas kliūtis(⇨ 12.9), tada pritvirtinkite prie žemės fiksavimo vinimis (2). Atstumą patikrinkite naudodami „iMOW® Ruler“. (⇨ 12.5)

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.

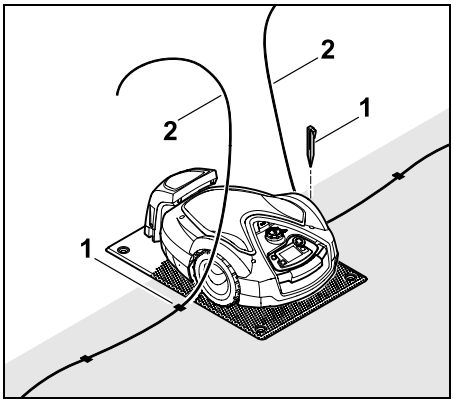
Padarius 90° kampą, turite tiesti mažiausiai per „iMOW® Ruler“ ilgį tiesią liniją iki kol įrengsite kitą kampą.



Tiesiant aplink aukštas kliūtis, pavyzdžiui, mūro sienų kampus ar aukštus lysvių aptvarus (1), kampuose reikia palikti didesnį atstumą iki vielos, kad vejos pjovimo robotas nesiektų kliūties. Ribojimo vielą (2) nutieskite naudodami „iMOW® Ruler“ (3), kaip parodyta paveikslėlyje.

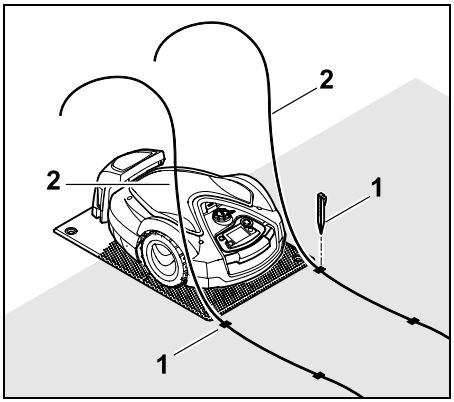
- Jei reikia, ribojimo vielą pailginkite naudodami kartu pateikiamas vielos jungtis. (⇨ 12.16)
- Jei yra keli susiję pjaunami plotai, įrenkite pašalinius plotus (⇨ 12.10) arba pjaunamus plotus sujunkite pereinamosiomis linijomis. (⇨ 12.8)

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:



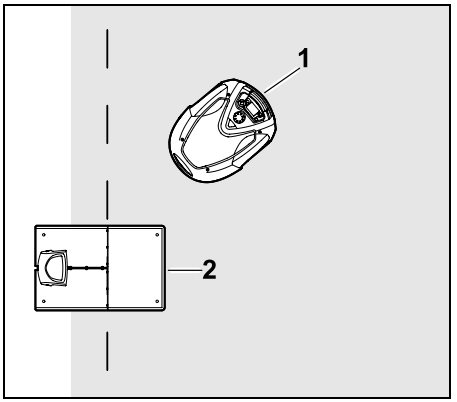
Paskutinę fiksavimo vinį (1) įkalkite kairiojoje arba dešiniojoje pusėje už pagrindo plokštės, šalia vielos išleidimo vietos. Nupjaukite ribojimo vielą (2) iki maždaug 2 m ilgio.

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 akumuliatorius 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 pasiekiama reikiama akumuliatoriaus įtampa.

9.10 Ribojimo vielos prijungimas

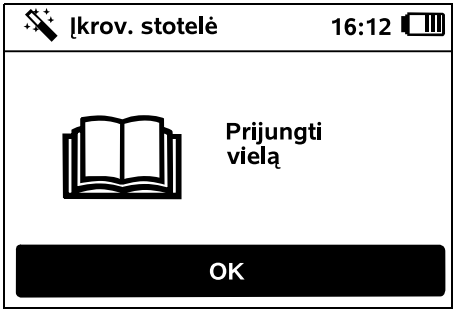


Vejos pjovimo robotą (1), kaip parodyta paveikslėlyje, pastatykite pjaunamame plote už įkrovimo stotelės (2) ir paspauskite mygtuką OK. OK

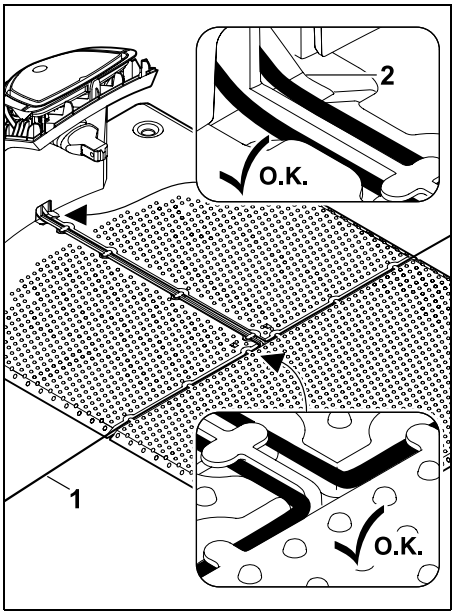
Maitinimo bloko kištuką atjunkite nuo elektros tinklo ir paspauskite mygtuką OK. OK

Nuimkite dangtį. (⇨ 9.2)

Tada paspauskite valdymo pulto mygtuką OK.

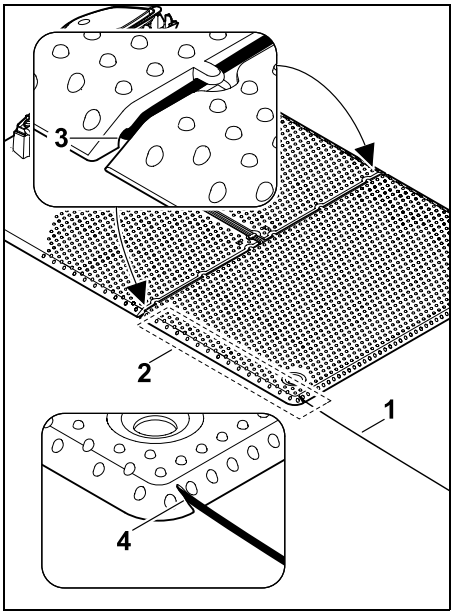


Vidinės įkrovimo stotelės ribojimo viela:

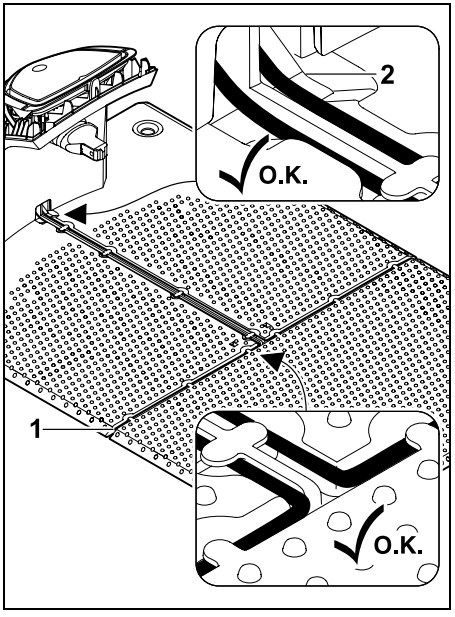


Ribojimo vielą (1) įstatykite į pagrindo plokštės laido tvirtinimo detales ir įverkite per lizdą (2).

Išorinės įkrovimo stotelės ribojimo viela:



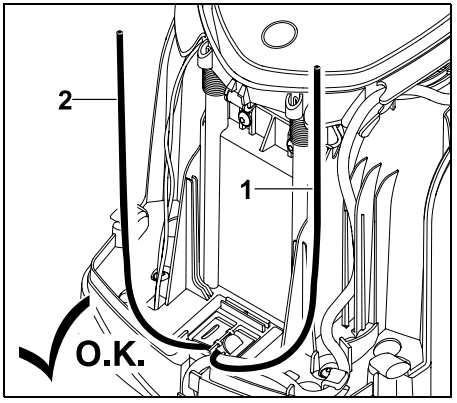
Tieskite ribojimo vielą (1) srityje (2) po pagrindo plokšte. Tam įverkite vielą į vielos angas (3, 4), prireikus atlaisvinkite kuolelius.



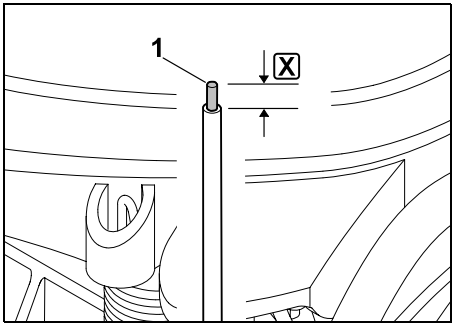
Ribojimo vielą (1) įstatykite į pagrindo plokštės laido tvirtinimo detales ir įverkite per lizdą (2).

Prijungti ribojimo vielą:

Nuoroda:
atkreipkite dėmesį, kad kontaktai būtų švarūs (nesurūdiję, neužtršti, ...).

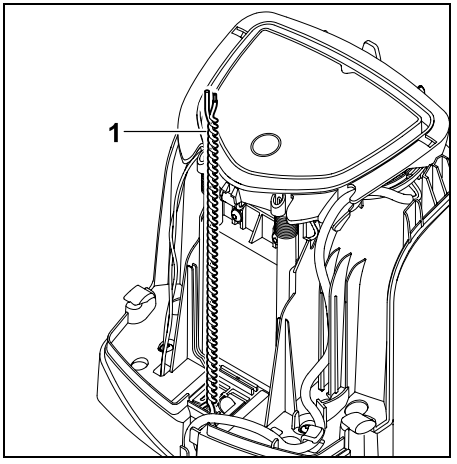


Sutrumpinkite kairįjį (1) ir dešinįjį (2) vielos galus iki to paties ilgio. Ilgis nuo vielos išleidimo vietos iki vielos galo: **40 cm.**



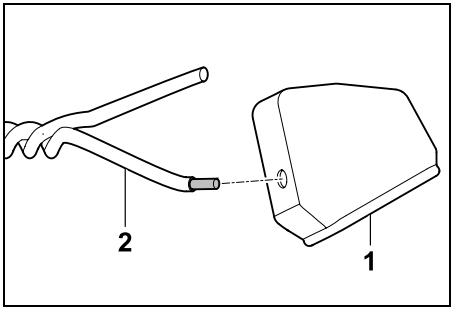
Tinkamu įrankiu pašalinkite kairiojo vielos galo (1) dangą iki nurodyto ilgio X ir susukite vielos gijas.

X = 10-12 mm

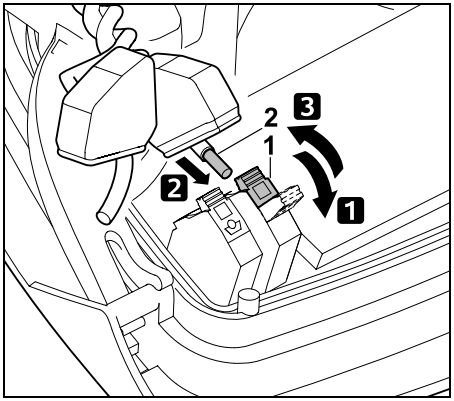


Susukite laisvus vielos galus (1) vieną su kitu, kaip parodyta.

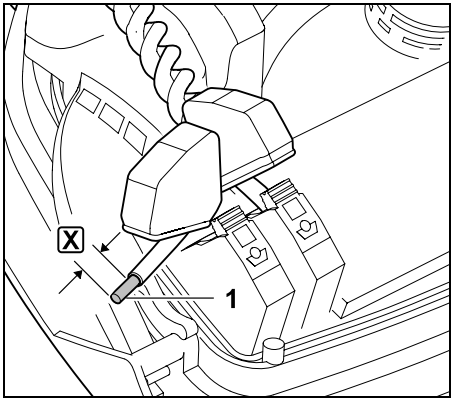
- Atlenkite skydą ir laikykite. (⇨ 9.2)



Uždėkite movą (1) ant abiejų vielos galų (2).

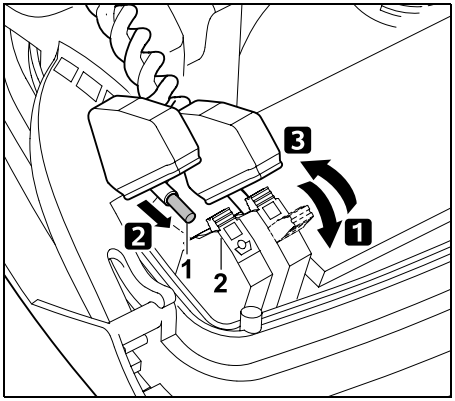


1 Atlenkite kairiąją atjungimo svirtį (1).
2 Kiškite nuvalytą vielos galą (2) į priveržimo bloką iki galo.
3 užlenkite atjungimo svirtį (1).

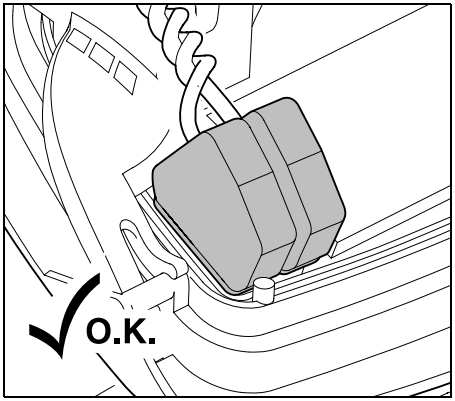


Tinkamu įrankiu pašalinkite dešiniojo vielos galo (1) dangą iki nurodyto ilgio X ir susukite vielos gijas.

X = 10-12 mm



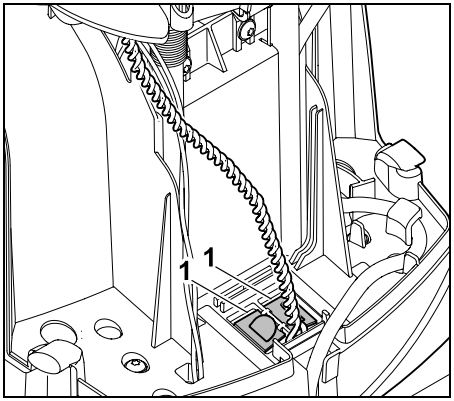
1 Atlenkite dešiniąją atjungimo svirtį (1).
2 Kiškite nuvalytą vielos galą (2) į priveržimo bloką iki galo.
3 užlenkite atjungimo svirtį (1).



Uždėkite movas ant priveržimo blokų.

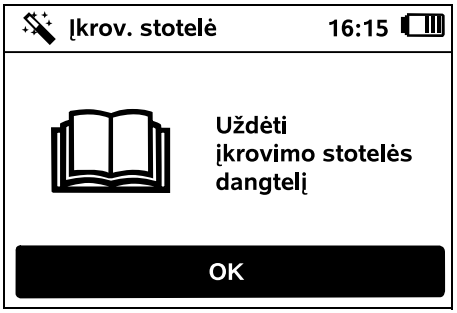
Patikrinkite vielos galų pritvirtinimą priveržimo bloke: abu vielos galai turi būti užfiksuoti.

- Užlenkite skydą. (⇨ 9.2)



Uždarykite kabelių kanalo (1) dangtelį.

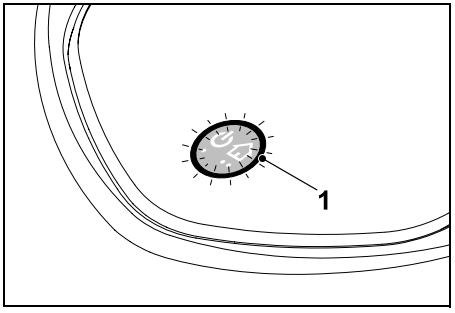
- Baigę dirbti paspauskite valdymo pulto OK mygtuką. OK



Sumontuokite dangtį. (⇨ 9.2)

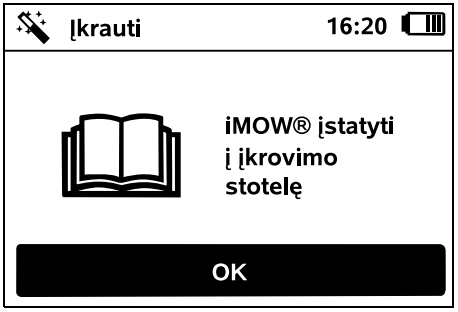
Tada paspauskite valdymo pulto mygtuką OK. OK

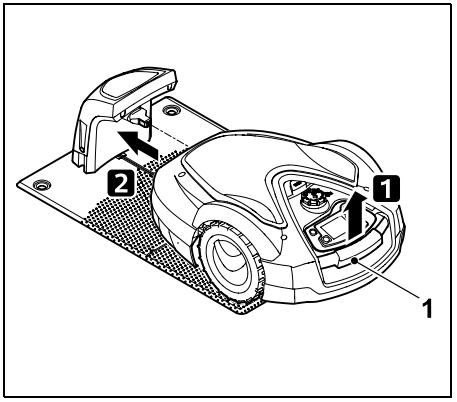
Maitinimo bloko kištuką prijunkite prie elektros tinklo ir paspauskite mygtuką OK.



Kai ribojimo viela tinkamai įrengta ir įkrovimo stotelė prijungta prie srovės tiekimo tinklo, šviečia įkrovimo stotelės šviesos diodas (1).

Atkreipkite dėmesį į skyriuje „Įkrovimo stotelės valdymo elementai“ pateiktą informaciją, ypač kai šviesos diodai šviečia ne taip, kaip aprašyta. (⇨ 13.1)



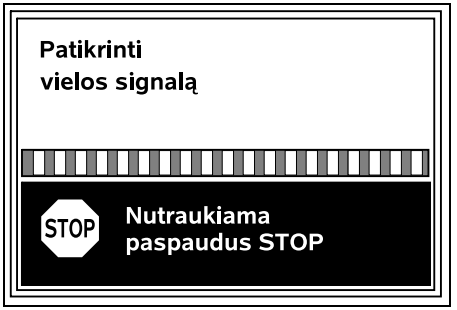


Vejos pjovimo robotą truputį kilstelėkite už gabenimo rankenos (1) ir nustatykite varančiuosius ratus. Įrenginį atremkite ant priekinių ratų ir įstumkite į įkrovimo stotelę.

Tada paspauskite valdymo pulto mygtuką OK.

9.11 Vejos pjovimo roboto ir įkrovimo stotelės sujungimas

Vejos pjovimo robotą galima pradėti eksploatuoti tik tada, kai tinkamai priimamas įkrovimo stotelės siunčiamas vielos signalas. (⇨ 11.15)



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.

RMI 632 C, RMI 632 PC:
sėkmingai prisijungus aktyvinamas en. taup. rež. „Standartinis“. (⇨ 11.10)

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 vejos pjovimo robotas 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)

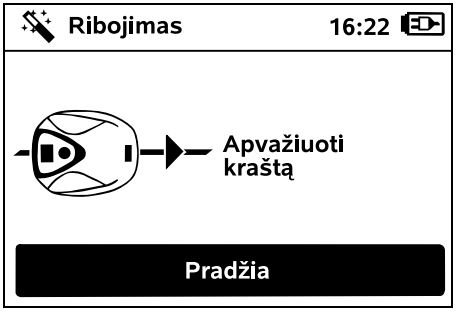
Ką daryti?

- Pakartokite sujungimą be papildomų pagalbos priemonių
- Prijunkite vejos pjovimo robotą prie įkrovimo stotelės (⇨ 15.7)
- Tinkamai sujunkite ribojimo vielos galus. (⇨ 9.10)
- Patikrinkite, ar įkrovimo stotelė įjungta į tinklą, išvyniokite prie stotelės esantį maitinimo laidą, jei jis yra susiviję
- Patikrinkite vielos galų fiksavimą priveržimo bloke, sutrumpinkite per ilgus vielos galus arba susukite juos vieną su kitu (⇨ 9.10)
- Mažesniems pjaunamiems plotams, kurių vielos ilgis yra mažesnis nei 80 m, priedas AKM 100 turi būti sumontuotas kartu su ribojimo viela.(⇨ 9.9)
- Patikrinkite įkrovimo stotelės šviesos diodų rodmenis (⇨ 13.1)
- 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.

Jei vielos signalas gaunamas netinkamai ir nepadeda anksčiau aprašytos priemonės, susisiekite su prekybos atstovu.

9.12 Įrengimo tikrinimas

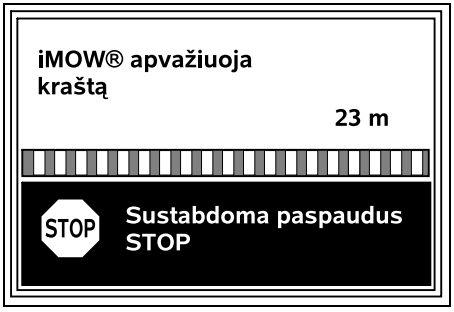


Paspaudus mygtuką OK robotas pradės važiuoti palei kraštą – pjovimo peilis nebus suaktyvintas.

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.

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.



Vejos pjovimo 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**. (⇨ 11.14)

- 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 ribojimo vielą nutraukiamas ir perjungiamas tolesnis pagalbinės įrengimo programos žingsnis.

Rekomenduojame:
nenutraukite važiavimo palei kraštą. Važiuojant pjaunamo ploto kraštais arba prijungus prie įkrovimo stotelės, nebus atpažintos galimos problemos.

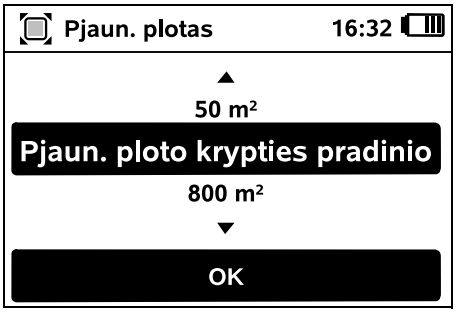
Jei reikia, važiavimą palei kraštą galima iš naujo atlikti po pirmojo įrengimo. (⇨ 11.13)

Apsukęs pilną ratą aplink pjaunamą plotą, vejos pjovimo robotas prisijungia prie įkrovimo stotelės. Paskui pradedamas antras važiavimas palei kraštą priešinga kryptimi.

Automatinis važiavimo palei kraštą užbaigimas:

Kai prisijungia prie įkrovimo stotelės apvažiavęs visą antrą ratą, perjungiamas tolesnis pagalbinės įrengimo programos žingsnis.

9.13 Vejos pjovimo roboto programavimas



Įveskite vejos ploto dydį ir patvirtinkite mygtuku OK.

Prie pjaunamo ploto dydžio nereikia priskaičiuoti įvestų blokuojamų plotų arba pašalinių plotų.

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“.

Rodoma pirmadienio aktyvumo trukmė ir aktyvinamas meniu punktas **Aktyvumo tr. tvirtinimas**.

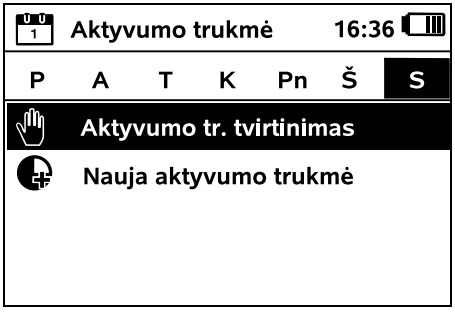
Paspaudus OK patvirtinamos visos aktyvumo trukmės ir parodomas kitas dienos planas.

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.

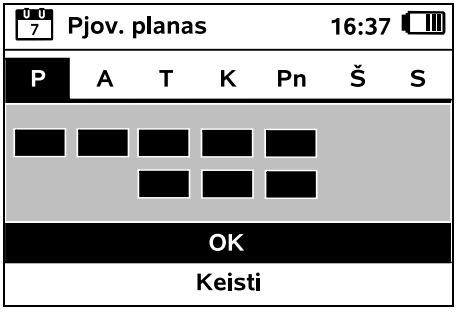
Rodomą **aktyvumo trukmę** galima keisti. Šiuo tikslu pageidaujamą laiko intervalą parinkite kryžiuko formos mygtuku ir atidarykite spustelėdami OK (⇨ 11.7).

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.



Paspaudus OK, patvirtinamas rodomas pjovimo planas ir perjungiamas baigiamasis pagalbinės įrengimo programos žingsnis.

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 meniu „Pjovimo planas“. (⇨ 11.7) Kompetentingoje įstaigoje turėtumėte pasiteirauti, kada dieną ir naktį galite naudoti įrenginį.

9.14 Pirmojo įrengimo užbaigimas

Nuo pjaunamo ploto surinkite visus pašalinius daiktus (p vz., žaislus, įrankius).

iMOW® parengtas naudoti

Rekomenduojame: padidinti nustatymų saugos lygį

OK

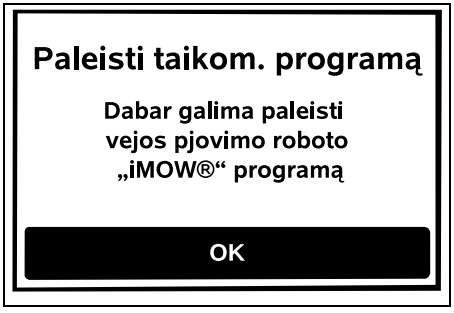
Pirmąjį įrengimą užbaikite paspausdami mygtuką OK.

Baigus pirmąjį įrengimą suaktyvintas apsaugos lygmuo „Nėra“.

Rekomenduojame:
nustatykite žemą, vidutinį arba aukštą apsaugos lygmenį. Taip užtikrinsite, kad pašaliniai asmenys negalėtų reguliuoti ir vejos pjovimo roboto prijungti prie kitų įkrovimo stotelių. (⇨ 11.15)

RMI 632 C, RMI 632 PC:
Papildomai aktyvinkite GPS apsaugą. (⇨ 11.15)

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 imtuvas. (⇨ 10.)

Uždarykite dialogo langą mygtuku OK. OK

9.15 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. Vejos pjovimo roboto iMOW® programa

Modelis **RMI 632 C, RMI 632 PC** gali būti valdomas naudojant vejos pjovimo roboto **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 vejos pjovimo roboto **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
- Pjovimo pradžia
- Automatinio pjovimo įjungimas ir išjungimas
- Vejos pjovimo roboto nusiuntimas į įkrovimo stotelę
- Datos ir paros laiko keitimas

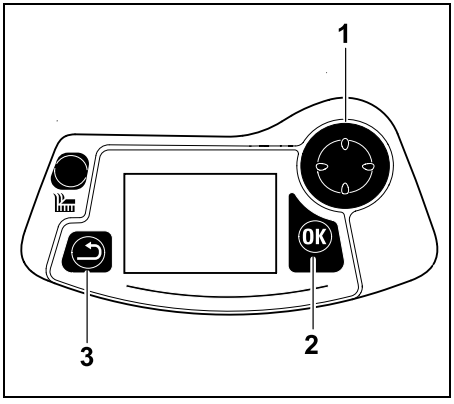
⚠ Dėl pjovimo plano pakeitimo, pjovimo proceso paleidimo, automatinio pjovimo įjungimo ir išjungimo, vejos pjovimo roboto nusiuntimo namo ir datos bei paros laiko pakeitimo galimi veiksmai, kurių nesitiki kiti asmenys. Todėl visada informuokite tokius asmenis apie galimus vejos pjovimo roboto veiksmus.

– Įrenginio informacijos ir vejos pjovimo roboto vietos peržiūra

11. Meniu

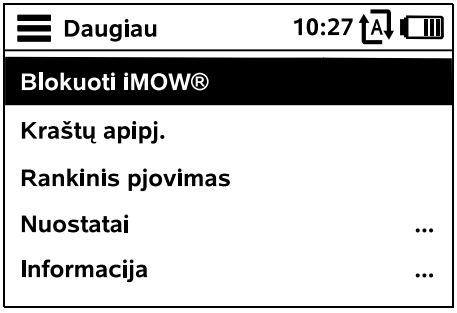
11.1 Valdymo nurodymai

- 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.

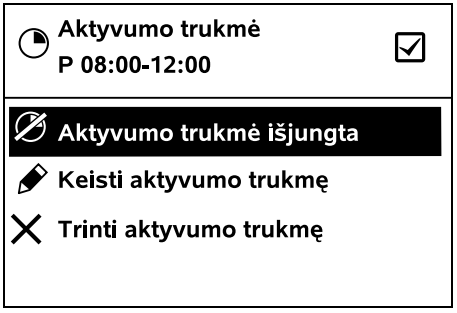


Antrasis meniu lygis rodomas kaip sąrašas. Submeniu pasirenkami paspaudus valdymo kryžmę aukštyn arba žemyn. Aktyvūs meniu įrašai pažymėti juoda spalva.

Dešiniajame ekrano krašte esanti slankjuostė nurodo, kad valdymo kryžmės mygtuką spaudžiant žemyn arba aukštyn galima pamatyti kitus įrašus.

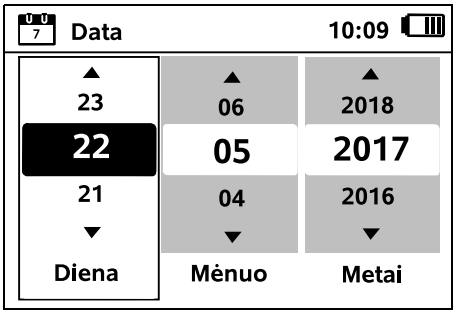
Pomeniu atidaromi paspaudus mygtuką OK.

Submeniu „Nuostatai“ ir „Informacija“ rodomi kaip skirtukai.
Skirtukai pasirenkami paspaudžiant valdymo kryžmę į kairę arba dešinę, pomeniu – paspaudžiant valdymo kryžmę žemyn arba aukštyn.
Aktyvūs skirtukai arba meniu įrašai yra paryškinti juodai.



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.

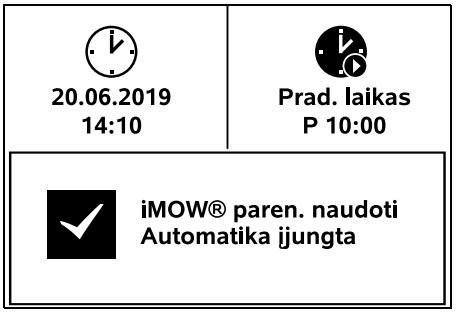
Dialogo langas:

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.

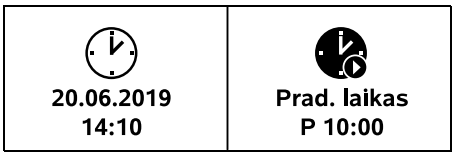
Mygtuku OK patvirtinama norima parinktis ir iškviečiamas aukštesnio lygmens meniu.

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. (⇨ 11.10)

Būsenos informacija be vykstančio veiksmo – RMI 632, RMI 632 P:

Pranešimo apačioje rodomas tekstas „iMOW® paren. naudoti“ kartu su nurodytu simboliu ir automatinio pjovimo būsena. (⇨ 11.7)

Būsenos informacija be vykstančio veiksmo – RMI 632 C, RMI 632 PC:

Pranešimo apačioje rodomas vejos pjovimo roboto pavadinimas (⇨ 10.), tekstas „Vejos pjovimo robotas iMOW® parengtas naudoti“ kartu su pavaizduotu simboliu, automatinio pjovimo būsena (⇨ 11.7) ir informacija apie GPS apsaugą(⇨ 11.15).

Būsenos informacija vykstant veiksmams – visi modeliai:

Pjaunant **veją** ekrane rodomas tekstas „Vejos pjovimo robotas iMOW® pjauna veją“ ir atitinkamas simbolis. Teksto informacija ir simbolis atitinka aktyvų veiksmą.

Prieš pjovimą rodomas tekstas „Dėmesio – „iMOW® įsijungia“ ir įspėjamasis simbolis.

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“.

Artėjimas prie pradinio taško:
kai vejos pjovimo robotas juda į pradinį tašką, kai pradedamas pjovimo procesas, rodomas tekstas „Pradinis taškas bus priartėjęs“.

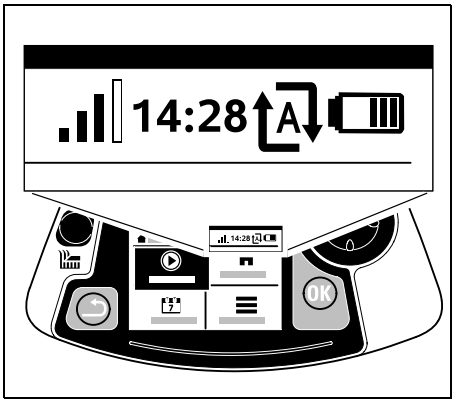
Pranešimas – visi modeliai:

Už
iMOW® pjaun. plote
pastatyti
1/1 14.05.2017 12:33 M1135

Klaidos, sutrikimai ir rekomendacijos rodomos kartu su įspėjamuoju simboliu, data, paros laiku ir pranešimo kodu. Jei yra keli pranešimai, jie rodomi pakaitomis. (⇨ 24.)

Jei vejos pjovimo robotas paruoštas eksploatuoti, pakaitomis rodomas pranešimas ir būsenos informacija.

11.3 Informacijos sritis



Dešiniajame viršutiniame ekrano kampe rodoma tokia informacija:

1. Akumuliatoriaus įkrovimo būklė arba įkrovimo veiksmas
2. Automatikos būsena
3. Paros laikas
4. Mob. radijo ryšio signalas (RMI 632 C, RMI 632 PC)

1. Įkrovimo būklė:
akumuliatoriaus simbolis rodo įkrovimo būklę.

stulpelių nėra – išsikrovė akumuliatorius
nuo 1 iki 5 stulpelių – akumuliatorius iš dalies įkrautas
6 stulpeliai – akumuliatorius visiškai įkrautas

Vykstant įkrovimo procesui, vietoj akumuliatoriaus simbolio rodomas **tinklo kištuko simbolis**.

2. Automatinio pjovimo būsena:
kai automatinis pjovimas įjungtas, rodomas **automatinio pjovimo simbolis**.

3. Paros laikas:
esamas paros laikas rodomas 24 val. formatu.

4. Mobiliojo radijo ryšio signalas:
mobiliojo radijo ryšio signalo 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, p vz., įjungus vejos pjovimo robotą), rodomas klaustukas.

11.4 Pagrindinis meniu

Pagrindinis meniu rodomas, kai:

– būsenos rodmuo (⇨ 11.2) išjungiamas paspaudus OK mygtuką;

– antrajame meniu lygmenyje paspaudžiamas mygtukas „Atgal“.

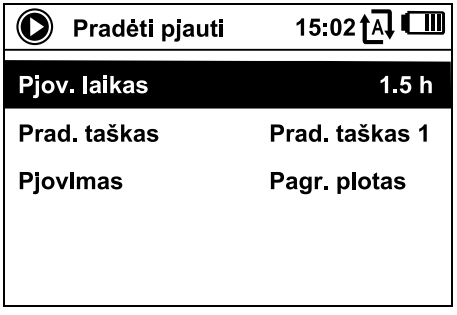
1. Pradžia (⇨ 11.5)
Pjovimo laikas
Pradinis taškas
Pjovimas

2. Grįžimas (⇨ 11.6)

3. Pjovimo planas (⇨ 11.7)
Automatika
Pjovimo trukmė
Aktyvumo trukmė
Naujas pjovimo planas

4. Daugiau (⇨ 11.8)
Vejos pjovimo roboto iMOW® blokavimas
Kraštų apipjovimas
Nustatymai
Informacija

11.5 Pradžia



1. Pjovimo laikas:
galima nustatyti pjovimo laiką.

2. Pradinis taškas:
galima pasirinkti pradinį tašką, kuriame vejos pjovimo robotas pradeda pjovimo procesą. Šis pasirinkimas galimas tik nustačius pradinius taškus ir kai vejos pjovimo robotas yra įkrovimo stotelėje.

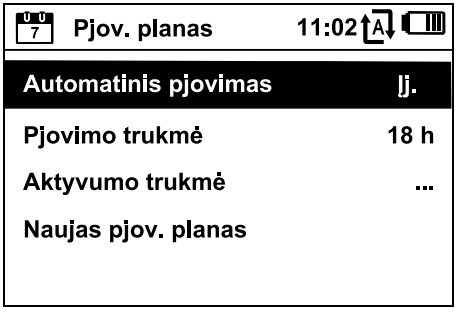
3. Pjovimas:
galima pasirinkti pjaunamą plotą. Šis pasirinkimas galimas tik tuo atveju, jei įdiegtas pašalinis plotas.

11.6 Grįžimas

Vejos pjovimo robotas grįžta į įkrovimo stotelę ir įkrauna akumuliatorių. Kai automatinis pjovimas įjungtas, 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.)

11.7 Pjovimo planas



Automatinis pjovimas

Įj. – Automatinis pjovimas įjungtas. Vejos pjovimo robotas pjauna veją kitą aktyvumo trukmę.

Išj. – Visos aktyvumo trukmės išjungtos.

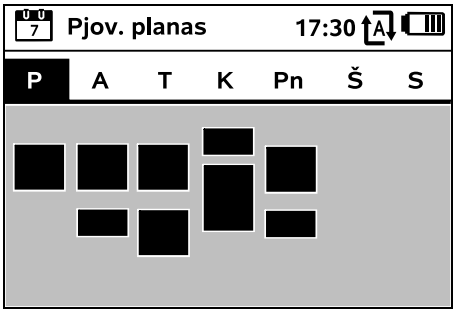
Pertrauka šiandien – vejos pjovimo robotas negalės pjauti automatiškai iki kitos dienos. Šis pasirinkimas galimas tik tuo atveju, jei einamąją dieną vis dar yra aktyvumo trukmių.

Pjovimo trukmė

Galima nustatyti savaitinę pjovimo trukmę. Nustatyti galima tik esant pjovimo plano tipui „Dinaminis“. Numatytoji reikšmė pritaikyta pagal pjaunamo ploto dydį. (⇨ 14.4) 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.)

Aktyvumo trukmė



Išsaugotas pjovimo planas meniu rodomas įjungus meniu „Aktyvumo trukmė“ meniu punkte „Pjovimo planas“. Ties atitinkama diena rodomi stačiakampiai žymi išsaugotas aktyvumo trukmes. Jei aktyvumo trukmės pažymėtos juodai, galima pjauti, o pilkais plotais pažymėtoms aktyvumo trukmėms pjovimo etapai nepriskirti, pvz., kai aktyvumo trukmė išjungta.

Kai automatinis pjovimas išjungtas, visas pjovimo planas yra neaktyvus ir visos aktyvumo trukmės pažymėtos pilka spalva.

Jei reikia redaguoti **atskiros dienos** aktyvumo trukmes, šią dieną reikia pasirinkti valdymo kryžmės mygtuku (spausti kairėn arba dešinėn) ir atidaryti pomeniu **Aktyvumo trukmė**.

Pjauti galima, kai aktyvumo trukmė pažymėta **varnele**, pjovimo plane šios trukmės išskirtos juoda spalva.

Pjauti negalima, jei aktyvumo trukmė **nepažymėta varnele**, tokios aktyvumo trukmės pjovimo plane išskirtos pilka spalva.

Atkreipkite dėmesį į skyriuje „Pjovimo nurodymai – Aktyvumo trukmė“ pateiktus nurodymus. (⇨ 14.3)
Svarbu, kad įsijungus aktyvumo trukmei, arti pavojaus zonos nebūtų pašalinių asmenų.

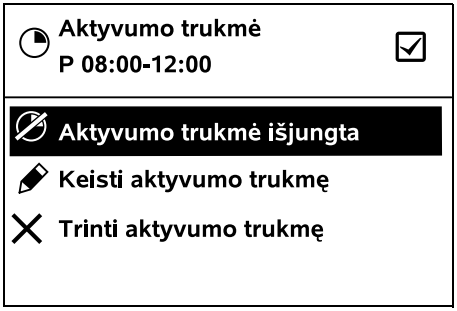
RMI 632 C, RMI 632 PC:
Aktyvumo trukmes taip pat galima redaguoti naudojant programą. (⇨ 10.)

Galima atskirai pasirinkti ir redaguoti išsaugotas aktyvumo trukmes.

Meniu punktą **Nauja aktyvumo trukmė** galima pildyti, kol bus išsaugotos mažiau nei 3 aktyvumo trukmės per vieną dieną. Papildomos aktyvumo trukmės laikas negali sutapti su kitomis aktyvumo trukmėmis.

Jei nenorite, kad vejos pjovimo robotas pjautų pasirinktą dieną, pasirinkite meniu punktą **Trinti aktyvumo trukmes**.

Aktyvumo trukmės keitimas:



Nustačius **Aktyvumo trukmė išjungta** arba **Aktyvumo trukmė įjungta**, užblokuojama arba atblokuojama pasirinkta automatinio pjovimo aktyvumo trukmė.

Pasirinkus **Keisti aktyvumo trukmę**, galima pakeisti laikotarpį.

Jei pasirinktos aktyvumo trukmės nebereikia, pasirinkite meniu punktą **Trinti aktyvumo trukmę**.

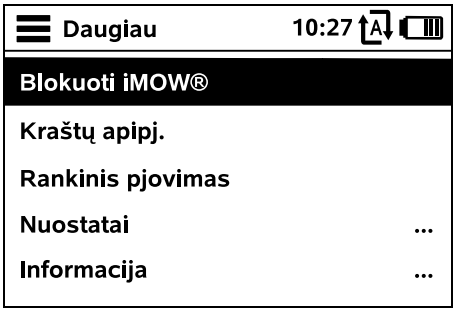
Jei nepakanka laiko reikiamiems vejos pjovimo roboto naudojimo ir įkrovimo etapams, reikia pailginti arba papildyti aktyvumo trukmes ir sutrumpinti pjovimo trukmę. Parodomas atitinkamas ekrano pranešimas.

Naujas pjovimo planas

Komanda **Naujas pjovimo planas** ištrina visas išsaugotas aktyvumo trukmes. Perjungiamas pagalbinės įrengimo programos žingsnis „Vejos pjovimo roboto programavimas“. (⇨ 9.13)

Jei naujų duomenų programavimas baigiamas prasidėjus aktyvumo trukmei, vejos pjovimo robotas automatiškai pradeda pjovimo etapą, kai patvirtinami atskiri dienų grafikai.

11.8 Daugiau



1. Vejos pjovimo roboto iMOW® blokavimas:
suaktyvinkite įrenginio blokuotę.
Norėdami atblokuoti, paspauskite nurodytą mygtukų kombinaciją. (⇨ 5.2)

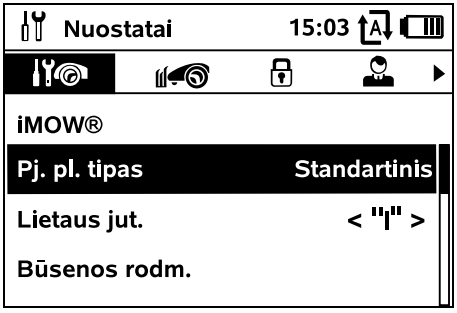
2. Kraštų apipjovimas:
aktyvintas vejos pjovimo robotas apipjauna pjaunamo ploto kraštą. Apvažiavęs ratą vejos pjovimo robotas grįžta į įkrovimo stotelę ir įkrauna akumuliatorių.

3. Rankinis pjovimas:
peilį galima įjungti ir veją pjauti rankiniu būdu, paspaudžiant mygtuką „Gerai“ ir pjovimo mygtuką. Vairuojama kryžiuko formos mygtuku. (⇨ 15.6)

4. Nuostatai(⇨ 11.9)

5. Informacija(⇨ 11.17)

11.9 Nuostatai



1. Vejos pjovimo robotas iMOW®:
įrenginio nuostatų pritaikymas (⇨ 11.10)

2. Įrengimas:
įrengimo pritaikymas ir išbandymas (⇨ 11.13)

3. Saugumas:
saugumo nuostatų pritaikymas (⇨ 11.15)

4. Apžiūra:
techninė priežiūra ir apžiūra (⇨ 11.16)

5. Pardavimo sritis:
meniu yra apsaugotas **pardavėjo kodu**. Prekybos atstovas, naudodamas šį meniu, atlieka įvairius techninės priežiūros ir apžiūros darbus.

11.10 Vejos pjovimo roboto iMOW® nustatymai

1. Pjovimo plano tipas:

Standartinis: Vejos pjovimo robotas pjauna veją visą savo aktyvumo trukmę. Tik per įkrovimo procesus pjovimo etapai nutraukiami. Iš anksto nustatytas standartinis pjovimo plano tipas.

Dinaminis: Per aktyvumo trukmę visiškai automatiškai pritaikomas pjovimo ir įkrovimo etapų skaičius ir jų trukmė.

2 Lietaus jutiklis:
lietaus jutiklį galima nustatyti taip, kad pradėjus lyti pjovimas būtų nutrauktas arba nebūtų pradėtas.

- Nustatykite lietaus jutiklį (⇨ 11.11)

3. Būsenos rodmuo:
pasirinkite informaciją, kuri turi būti rodoma būsenos rodmenyje. (⇨ 11.2)

- Nustatykite būsenos rodmenį (⇨ 11.12)

4. Paros laikas:
nustatykite aktualų paros laiką.
Nustatytas paros laikas turi atitikti tikrąjį laiką, kad vejos pjovimo robotas nepradėtų pjauti netinkamu laiku.

RMI 632 C, RMI 632 PC:
paros laiką taip pat galima nustatyti naudojant programą. (⇨ 10.)

5. Data:
nustatykite aktualią datą.
Nustatyta data turi atitikti tikrąją kalendorinę datą, kad vejos pjovimo robotas nepradėtų pjauti netinkamu laiku.

RMI 632 C, RMI 632 PC:
datą taip pat galima nustatyti naudojant programą. (⇨ 10.)

6. Datos formatas:
nustatykite norimą datos formatą.

7. Kalba:
nustatykite norimą ekrano kalbą. Standartiškai nustatoma kalba, kuri buvo pasirinkta įrengiant pirmą kartą.

8. Raiška:
jei reikia, galima nustatyti ekrano raišką.

9. En. taup. rež. (RMI 632 C, RMI 632 PC):
Esant nustatymui **Standartinis**, vejos pjovimo robotas visada sujungtas su internetu ir pasiekiamas naudojant programą. (⇨ 10.)
Jei įjungtas **ECO** režimas, siekiant mažinti energijos poreikį, išjungiamas radijo ryšys ir vejos pjovimo robotas nėra pasiekiamas taikomąja programa. Programoje rodomi paskutiniai naudoti duomenys.

11.11 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 vejos pjovimo robotas lauks, kol baigus lyti nudžius jutiklio paviršius.

Nustačius **vidutinį jautrumą**, vejos pjovimo robotas parengiamas naudoti normaliomis lauko sąlygomis.

Stulpelį pastumkite **į kairę**, jei norite pjauti esant didelei drėgmei. Nustūmus stulpelį į

kairę iki galo vejos 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, vejos pjovimo robotas veiks tik tuomet, kai bus visiškai sausa.

11.12 Būsenos rodmens nustatymas

Norėdami konfigūruoti būsenos rodmenį, kairįjį arba dešinįjį rodmenį pasirinkite kryptiniu mygtuku ir patvirtinkite paspausdami OK.

Įkrovimo būklė:
rodomas akumuliatoriaus simbolis ir įkrovimo būklė procentais

Likęs laikas:
šią savaitę likusi pjovimo trukmė valandomis ir minutėmis. Šis ekranas galimas tik esant pjovimo plano tipui „Dinaminis“.

Paros laikas ir data:
esama data ir paros laikas

Prad. laikas:
kito planuojamo pjovimo etapo pradžia. Aktyvumo trukmės rodinyje tekstas rodomas „aktyvus“.

Pjov. etapai:
visų pirmiau atliktų pjov. etapų skaičius

Pjovimo val.:
visų pirmiau atliktų pjovimo etapų trukmė

Kelio ruožas:
viso kelio ruožo suma metrais

Tinklas
(RMI 632 C, RMI 632 PC):
mobiliojo radijo ryšio signalo stiprumas su tinklo žymėjimu. Mažoji raidė „x“ arba klaustukas nurodo, kad nėra vejos pjovimo roboto ryšio su internetu. (⇨ 11.3), (⇨ 11.17)

GPS gavimas
(RMI 632 C, RMI 632 PC):
vejos pjovimo roboto GPS koordinatės. (⇨ 11.17)

11.13 Įrengimas

1. Koridorius:
įjunkite ir išjunkite grįžimą su poslinkiu.
Įjungus koridorių, vejos 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, jam grįžti su poslinkiu turi būti įrengti **orientyriniai kabeliai**. (⇨ 12.12)

Pasirinkę grįžimo su poslinkiu funkciją laikykitės mažiausio 2 m atstumo tarp vielų.

2. Pradiniai taškai:
vejos pjovimo robotas pjovimo etapus pradeda iš įkrovimo stotelės (standartinė nuostata) arba iš pradinio taško.

Reikia apibrėžti pradinius taškus:

– jei kai kurios ploto dalys nupjaunamos netinkamai ir į jas važiuojama tikslingai;

– jei tam tikrus plotus galima pasiekti tik viena linija. Šiose ploto dalyse reikia nurodyti bent vieną pradinį tašką.

RMI 632 C, RMI 632 PC:
pradiniams taškams galima priskirti **spindulį**. Tada vejos pjovimo robotas, pradėjęs pjauti atitinkamame pradiniame taške, visada pirmiausia pjauna aplink pradinį tašką esantį plotą. Tik nupjovus šitą ploto dalį pradedamas pjauti likęs pjaunamas plotas.

- Prad. taško nustatymas (⇨ 11.14)

3. Pašaliniai plotai:
prijunkite pašalinius plotus.
Neaktyvus – standartinė nuostata
Aktyvus – nuostata, kai reikia nupjauti pašalinius plotus. Meniu „Pradžia“ reikia pasirinkti pjaunamą plotą (pagrindinį / pašalinį plotą). (⇨ 12.10)

4. Kraštų apipjovimas:
nustatykite kraštų apipjovimo dažnumą.
Niekada – kraštas niekada nepjaunamas.
Vieną kartą – standartinė nuostata, kraštas pjaunamas vieną kartą per savaitę.
Du kartus / tris kartus / keturis kartus / penkis kartus – kraštas pjaunamas du / tris / keturis / penkis kartus per savaitę.

5. Krašto tikrinimas:
kraštų apvažiavimo, kai robotui važiuojant bus patikrinta, ar viela nutiesta tinkamai, paleidimas.

Įjungiamas kitas pagalbinės įrengimo programos žingsnis „Įrengimo tikrinimas“. (⇨ 9.12)

Norint patikrinti, ar viela nutiesta tinkamai aplink blokuojamą plotą, reikia nustatyti vejos pjovimo robotą pjaunamame 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. Įrengimas iš naujo:
vėl paleidžiama pagalbinė įrengimo programa, esamas pjovimo planas bus ištrintas. (⇨ 9.6)

11.14 Pradinių taškų nustatymas

Norėdami nustatyti:

- Užprogramuokite pradinius taškus

arba

- pasirinkite pageidaujamą pradinį tašką ir nustatykite patys.

Užprogramuokite pradinius taškus:
nuspaudus mygtuką OK, vejos pjovimo robotas pardeda judėti palei ribojimo vielą ir programuojasi. Jei jis neįkrautas, pirmiausia važiuoja į įkrovimo stotelę. Visi esami 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, tada vejos pjovimo robotas grįžta į įkrovimo stotelę.
Programavimo proceso nutraukimas:
Neautomatiškai – 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:
Neautomatiškai – 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, per meniu „grįžimas“ pasirinkite vejos pjovimo roboto grąžinimo į įkrovimo stotelę komandą. (⇨ 11.6)

- **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 su spinduliu:
jei yra pradėtas vejos pjovimas atitinkamuose pradiniuose taškuose, vejos pjovimo robotas visada pirmiausia pjauna aplink pradžios tašką esantį plotą. Ir tik tada ima pjauti likusį pjaunamą plotą.

1–4 pradinių taškų nustatymas ranka:
nustatykite pradinių taškų nuotolį nuo įkrovimo stotelės ir apibrėžkite pradinių taškų naudojimo dažnumą.
Nuotolis atitinka atstumą metrais, nuvažiuotą nuo įkrovimo stotelės iki pradinio taško važiuojant pagal laikrodžio rodyklę.
Pradinio taško dažnumas gali būti pasirinktas nuo 0 iš 10 pjovimo etapų (0/10) ir nuo 10 iš 10 pjovimo etapų (10/10).
RMI 632 C, RMI 632 PC:
Aplink pradinį tašką galima nustatyti **spindulį** nuo 3 m iki 30 .

Įkrovimo stotelė nustatyta kaip **pradinis taškas 0**, ir dažniausiai pjovimo etapai pradedami nuo jos.
Pradinio taško naudojimo dažnumas atitinka apskaičiuotą likusią 10 iš 10 išvažiavimų reikšmę.

11.15 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. Mygt. blok.
9. Prij. iMOW® + stot.

1. Įreng. blok.:
įrenginio blokuotė aktyvinama paspaudus „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 blokuotę, spauskite parodytą mygtukų kombinaciją (pjovimo mygtukas ir mygtukas OK).

2. Lygmuo:
galima nustatyti 4 apsaugos lygmenis ir, atsižvelgiant į lygmenį, suaktyvinamos tam tikros blokuotės ir apsauginės priemonės.

– **Nėra**:
vejos pjovimo robotas neapsaugotas.

– **Aktyvinta žema**:
PIN užklausa; 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**:
visada reikia įvesti PIN kodą.

Rekomenduojame:
nustatykite žemą, vidutinį arba aukštą apsaugos lygmenį.

- Pasirinkite pageidaujamą lygmenį ir patvirtinkite spustelėdami OK, prireikus įveskite 4 simbolių PIN kodą.

PIN užklausa:
jei vejapjovė pakreipta daugiau nei 10 sekundžių, pasirodo PIN užklausa. PIN kodas neįvedamas per 1 minutę, pasigirsta pavojaus signalas ir išjungiama automatika.
Prijungimo blokuotė:
PIN kodo užklausa prieš prijungiant vejos 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:
visuomet įjunkite GPS apsaugą.
Prieš įjungdami **įveskite savininko mobiliojo telefono numerį** programoje (⇨ 10.) ir nustatykite vejos 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 apsaugos lygmenį „Žemas“, „Aukštas“ arba „Vidutinis“.

- Pirmiausia įveskite senąjį PIN kodą ir patvirtinkite mygtuku OK.
- Įveskite naująjį 4 simbolių PIN kodą ir patvirtinkite mygtuku OK.

Rekomenduojame:
pasižymėkite pakeistą PIN kodą.

Jei 5 kartus įvedamas neteisingas PIN kodas, reikia įvesti 4 simbolių **pagrindinį kodą**, be to, išjungiama automatika.
Kad prekybos atstovas galėtų sudaryti pagrindinį kodą, jam reikia perduoti 9 simbolių serijos numerį ir 4 simbolių datą, rodomą parinkties lange.

5. Pr. signalas:
prieš įsijungiant pjovimo peiliui įsijungia / išsijungia garsinis signalas.

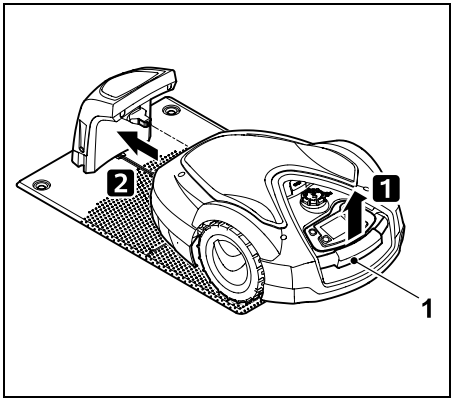
6. Įspėj. sign.:
vejos pjovimo robotui atsitrenkus į kliūtį girdimo garso signalo įjungimas ir išjungimas.

7. Meniu signal.:
garsinio spragtelėjimo signalo įjungimas ar išjungimas, jis girdimas atidarius meniu arba parinktį patvirtinus mygtuku OK.

8. Mygt. blok.:
jei įjungtas mygtukų blokavimas, valdymo pulto mygtukais galima valdyti tik tada, kai pirma paspaudžiamas ir laikomas mygtukas **Atgal**, ir vėliau paspaudžiamas kryptinis mygtukas **į priekį**.
Mygtukų blokavimas būna aktyvus 2 minutes nuo paskutiniojo mygtukų paspaudimo.

9. Prij. iMOW® + stot.:
vejos pjovimo robotas vielos signalą gauna, tik kai būna nustatytas priimti signalą iš įkrovimo stotelės.
Pakeitus įkrovimo stotelę, taip pat vejos pjovimo roboto elektronines konstrukcines dalis arba vejos pjovimo robotą pradedant eksploatuoti ant kito pjaunamo ploto, su kita įkrovimo stotele, reikia sujungti vejos pjovimo robotą ir įkrovimo stotelę.

- Įdiekite įkrovimo stotelę ir prijunkite ribojimo vielą. (⇨ 9.8), (⇨ 9.10)



Vejos pjovimo robotą truputį kilstelėkite už rankenos pernešti (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 vielos signalo ir jį automatiškai išsaugos. Šis procesas truks keletą minučių. (⇨ 9.11)

Nustačius apsaugos lygmenį „Nėra“, PIN kodo įvesti nereikia.

11.16 Techninė priežiūra

1. Peilių keitimas:
įmontavę naują pjovimo peilį patvirtinkite mygtuku OK. Skaitiklis atstatytas.

2. Laido trūkio paieška:
jei greitai mirksi įkrovimo stotelės raudonas šviesos diodas, vadinasi, nutrūko ribojimo viela. (⇨ 13.1)

- Laido trūkio paieška (⇨ 16.7)

3. Žiema:
mygtuku OK vejos pjovimo robotas įjungiamas į žiemos režimą. Išsaugomi nuostatai, iš naujo nustatomas laikrodis ir data.

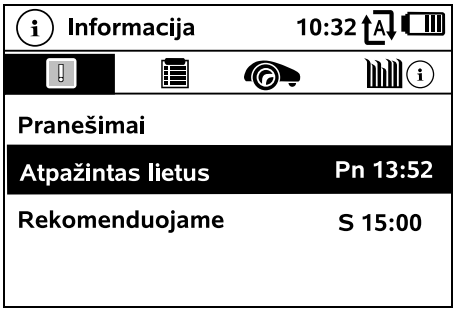
- Prieš žiemą visiškai įkraukite akumuliatorių.
- Paleidę iš naujo, suaktyvinkite įrenginį paspausdami bet kurį mygtuką.

4. Nuostatų atkūrimas:
paspaudus OK grąžinami vejos pjovimo roboto gamykliniai nuostatai, iš naujo paleidžiama pagalbinė įrengimo programa. (⇨ 9.6)

- Paspaudę mygtuką OK įveskite PIN kodą.

Nustačius apsaugos lygmenį „Nėra“, PIN kodo įvesti nereikia.

11.17 Informacija



1. Pranešimai:
visų aktyvių klaidų, trikčių ir rekomendacijų sąrašas; rodoma kartu su įvykio laiku.
Jei veikia be trikčių, rodomas tekstas „Nėra pranešimų“.
Pranešimo informacija rodoma paspaudus mygtuką OK. (⇨ 24.)

2. Įvykiai:
paskutinių vejos pjovimo roboto veiksmų sąrašas.
Informacija apie įvykį (papildomas tekstas, laikas ir kodas) rodoma paspaudus mygtuką OK.

Jei kai kurie veiksmai atliekami labai dažnai, daugiau informacijos suteiks prekybos atstovas. Pranešimuose įrašomos įprasto darbo režimo klaidos.

3. Vejos pjovimo roboto iMOW® būsena:
informacija apie vejos pjovimo robotą

– Įkrovimo būklė:
akumuliatoriaus įkrova procentais

– Likęs laikas:
šią savaitę likusi pjovimo trukmė valandomis ir minutėmis. Šis ekranas galimas tik esant pjovimo plano tipui „Dinaminis“.

– Data ir laikas

– Pradžios laikas:
kito planuojamo pjovimo etapo pradžia

– Pjovimo etapai:
visų baigtų pjovimo etapų skaičius

– Pjovimo valandos:
visų baigtų pjovimo etapų trukmė valandomis

– Kelio ruožas:
visų nuvažiuotų atstumų suma metrais

– Ser. Nr.:
vejos pjovimo roboto serijos numeris yra specifikacijų lentelėje, esančioje skyriuje po valdymo pultu.

– Techninė priežiūra:
paskutinės STIHL atstovo atliktos techninės priežiūros data

– Akumuliatorius:
akumuliatoriaus serijos numeris

– Programinė įranga:
įdiegta įrenginių programinė įranga

4. Vejos būsena:
informacija apie vejos plotą

– Pjaunamas plotas kvadratiniais metrais:
vertė įvedama įrengiant pirmą kartą ir įrengiant iš naujo. (⇨ 9.6)

– Etapo laikas:
apvažiavimo aplink pjaunamą plotą trukmė minutėmis ir sekundėmis

– Pradiniai taškai 1–4:
atitinkamo pradinio taško atstumas metrais iki įkrovimo stotelės, matuojant pagal laikrodžio rodyklę. (⇨ 11.14)

– Apimtis:
pjaunamo ploto apimtis metrais

– Kraštų apipjovimas:
kraštų apipjovimo dažnumas per savaitę (⇨ 11.13)

5. Radijo ryšio modulio būsena (RMI 632 C, RMI 632 PC):
informacija apie radijo ryšio modulį

– Palydovai:
pasiekiamų palydovų skaičius pjovimo plote

– Padėtis:
dabartinė vejos pjovimo roboto padėtis; esant pakankamam ryšiui su palydovais

– Signalo stiprumas:
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)

– Mobiliojo radijo ryšio Nr.:
savininko mobiliojo telefono numeris; įvedamas programoje. (⇨ 10.)

– IMEI:
radijo ryšio modulio aparatinės įrangos numeris

– IMSI:
tarptautinio mobiliojo radijo ryšio dalyvio žymėjimas

– PĮ:
radijo ryšio modulio programinės įrangos versija

– Ser. Nr.:
radijo ryšio modulio serijos numeris

– Modemo SN:
modemo serijos numeris

12. Ribojimo viela

Prieš tiesdami ribojimo vielą, o svarbiausia – prieš pirmąjį įrengimą, perskaitykite visą skyrių ir suplanuokite, kaip tiesite vielą.

Įrengdami pirmą kartą, naudokitės pagalbine įrengimo programa. (⇨ 9.6)

Jei prireiks pagalbos, STIHL prekybos atstovas jums mielai padės paruošti pjaunamą plotą ir įrengti ribojimo vielą.

Prieš galutinai užfiksuodami ribojimo vielą, patikrinkite įrengimą. (⇨ 9.12) 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 vielą galima įkasti į iki 10 cm gylį (pvz., naudojant tiesimo mašiną).

Užkasus vielą 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 vielą, o dėl to reikia daugiau vietos pereinamosiose linijose, siaurose vietose ir apvažiuojant kraštus. Jei reikia, vielą tieskite atsižvelgdami į tai.

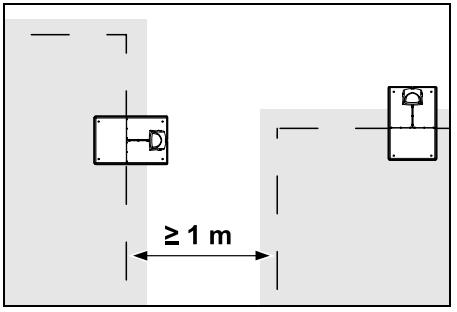
12.1 Ribojimo vielos tiesimo planavimas

Atkreipkite dėmesį į įrengimo pavyzdžius naudojimo instrukcijos pabaigoje. (⇨ 27.)
Tiesdami ribojimo vielą 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 ištisine ribojimo vielos kilpa.
  Maksimalus ilgis:
  500 m

Mažesniems pjaunamiems plotams, kurių vielos ilgis yra mažesnis nei 80 m, priedas AKM 100 turi būti sumontuotas kartu su ribojimo viela. (⇨ 9.9)

- **Pereinamosios linijos ir pašaliniai plotai**:
  jei norite pjauti nustatę automatinį pjovimą, 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 +/- 1 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**:
  jei 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.

Suvyniota likusi ribojimo viela gali trukdyti, todėl ją reikia pašalinti.

12.2 Pjaunamo ploto brėžinio paruošimas

1

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** (⇨ 9.8) padėtis;
– **ribojimo vielos** padėtis;
  po tam tikro laiko ribojimo viela apauga žole, todėl jos nebesimato. Svarbiausia pažymėti viela aptvertas kliūtis; (⇨ 12.3)

– **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 vinis ir originalią ribojimo vielą. **Įrengimo rinkinius**, kuriuose yra reikiamos įrengimo medžiagos, galima įsigyti kaip priedus iš STIHL prekybos atstovo. (⇨ 18.)

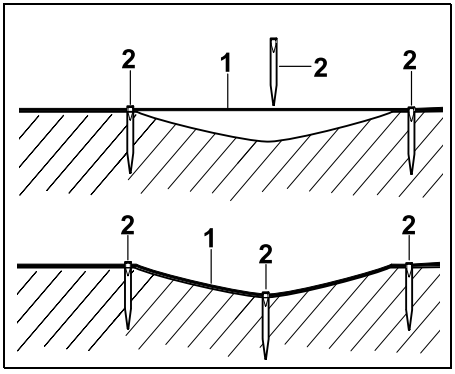
Tiesimo kryptis pasirenkama pagal poreikį (pagal arba prieš laikrodžio rodyklę).

Fiksavimo vinių niekada netraukite paėmę už ribojimo vielos, visada naudokite tinkamą įrankį (pvz., kombinuotąsias reples).

Ribojimo vielą tieskite pagal brėžinį. (⇨ 12.2)

- Įdiekite įkrovimo stotelę. (⇨ 9.8)
- 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. (⇨ 9.9)
- Prijunkite ribojimo vielą. (⇨ 9.10)

Nuoroda:
neįtempkite per stipriai ribojimo vielos, kad laidas nenutrūktų. Jei tiesiate naudodami vielos teisimo 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 nenupjausite vielos pjovimo peiliu.

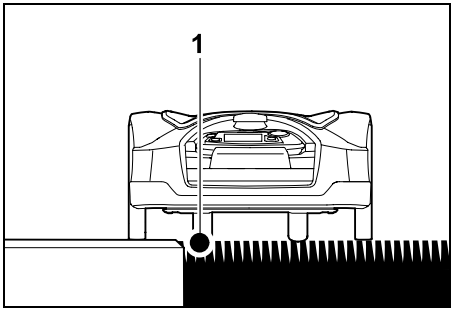
12.4 Ribojimo vielos prijungimas

- 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. (⇨ 9.10)
- Sumontuokite įkrovimo stotelės dangtelį ir po to prijunkite tinklo kištuką.

- Patikrinkite laido signalą. (⇨ 11.13)
- Patikrinkite, kaip prijungta. (⇨ 15.7) Jei reikia, pakoreguokite ribojimo vielos padėtį įkrovimo stotelėje.

12.5 Atstumas tarp vielų – „iMOW® Ruler“ naudojimas

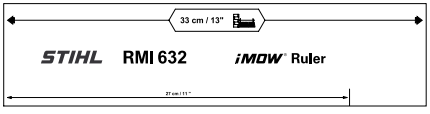


Palei kliūtis, ant kurių galima užvažiuoti, pavyzdžiui, terasos ir keliai, ribojimo vielą (1) galima nutiesti **nepaliekant atstumo** apvažiuoti. Tuomet vejos pjovimo robotas užpakaliniu ratu išvažiuoja už pjaunamo ploto.
Didžiausia teritorijos pakopa iki nupjautos vejos – **+/- 1 cm**

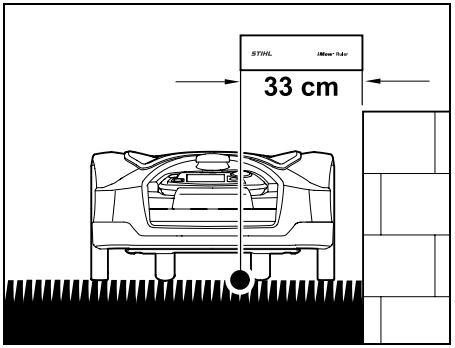
Pjaudami vejos kraštą užtikrinkite, kad nebūtų pažeista ribojimo viela. Jei reikia, palikite nedidelį atstumą (2 - 3 cm) nuo ribojimo vielos iki vejos krašto.

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.



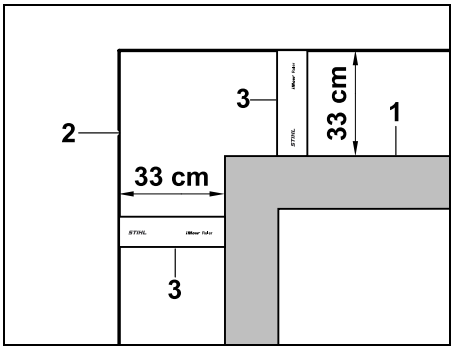
Aukšta kliūtis:
atstumas nuo aukštos kliūties iki ribojimo vielos.



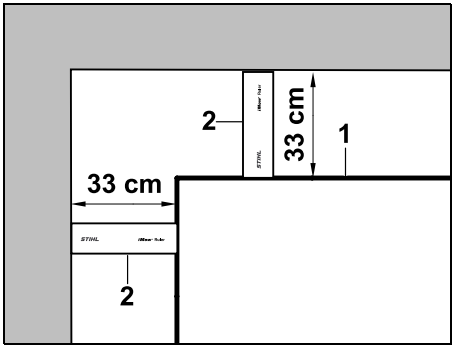
Vejos pjovimo robotas turi judėti tik pjaunamu plotu ir negali liesti kliūties.

Palikus didesnį atstumą 33 cm, vejos pjovimo robotas neatsitrenkdamas kampe palei ribojimo vielą apvažiuoja aukštą kliūtį.

Ribojimo vielos tiesimas aplink aukštas kliūtis:



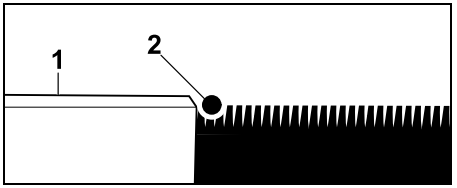
Tiesiant aplink aukštas kliūtis (1), pavyzdžiui, mūro sienų kampus ar aukštus lysvių aptvarus, kampuose reikia palikti didesnį atstumą iki vielos, kad vejos pjovimo robotas nesiektų kliūties. Ribojimo vielą (2) nutieskite naudodami „iMOW® Ruler“ (3), kaip parodyta paveikslėlyje.
Atstumas tarp vielų: 33 cm.



Tiesdami ribojimo vielą (1) vidiniame kampe prie aukštos kliūties, atstumą tarp vielų išmatuokite naudodami „iMOW® Ruler“ (2).
Atstumas tarp vielų: 33 cm.

Kliūčių aukščio matavimas:

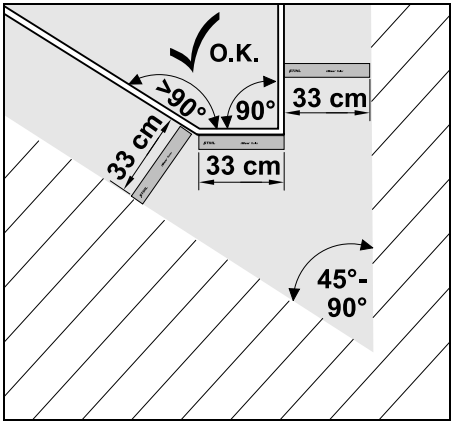
Vejos pjovimo robotas gali pervažiuoti besiribojančius plotus, kaip keliai, jei teritorijos pakopa yra žemesnė nei **+/- 1 cm**.



Didžiausias aukščio skirtumas iki apvažiuojamos kliūties (1) yra mažesnis nei +/- 1 cm: ribojimo vielą (2) tieskite nepalikdami atstumo iki kliūties.

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 (45° - 90°) ribojimo vielą tieskite, kaip parodyta. Tarp abiejų kampų turi būti mažiausiai **33 cm** atstumas, kad vejos pjovimo robotas galėtų apvažiuoti kraštą.

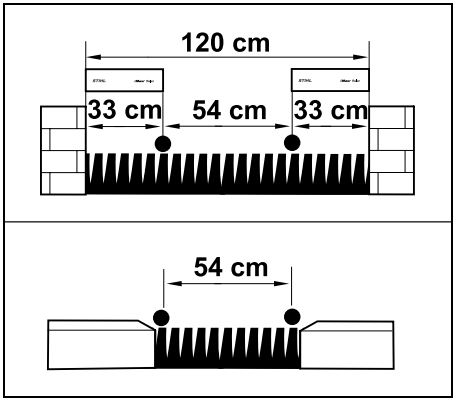
Tiesiant vielą neturėtų būti mažesnių nei 45° kampų.

12.7 Siauros vietos

Jei įrengta siaurų vietų, reikia išjungti grįžimo su poslinkiu (koridorius) režimą (⇨ 11.13) 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

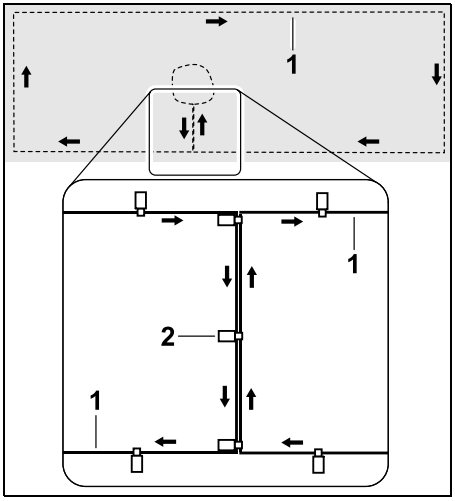
Vejos pjovimo robotas nepaiso ribojimo vielos signalo, jei vielos nutiestos labai arti viena kitos ir lygiagrečiai. Jungiamąsias atkarpas reikia įrengti, kai:

– 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;

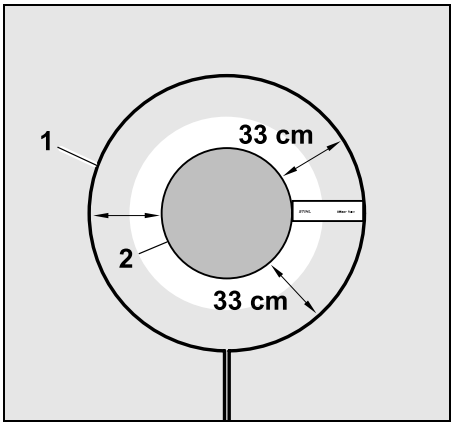
– aplink kliūtis, kurios nėra pakankamai stabilios;

– aplink kliūtis, kurios yra per žemos (mažiausias aukštis – 10 cm

STIHL rekomenduoja

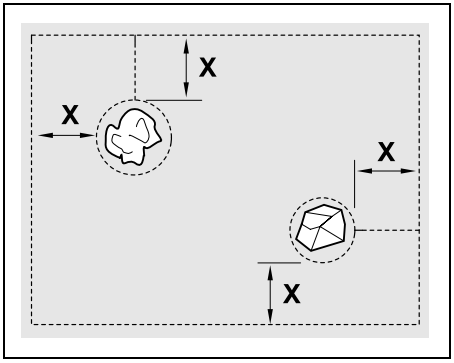
- šias kliūtis aptverti kaip blokuojamus plotus arba pašalinti,
- patikrinti blokuojamus plotus pirmą kartą įrengus arba atlikus vielos įrengimo pakeitimų, naudojant komandą „Tikrinti kraštą“. (⇨ 11.13)

Atstumas tiesiant ribojimo vielą aplink blokuojamą plotą – **33 cm.**



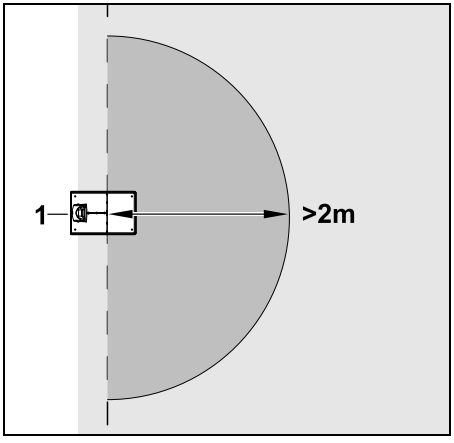
Vejos pjovimo robotas palei ribojimo vielą (1) apvažiuoja kliūtį (2) neatsitrenkdamas į ją.

Kad užtikrintumėte tvirtą naudojimą, blokuojami plotai turėtų būti tik apskriti, o ne ovalūs, kampuoti arba į išorę išgaubtų formų.

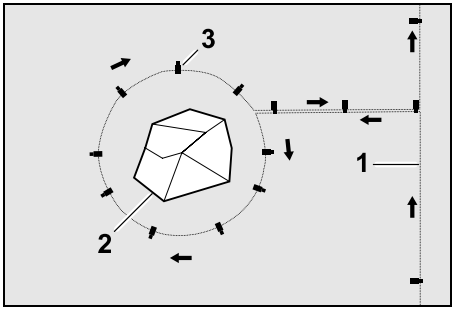


Blokuojami plotai turi būti **mažiausiai** 66 cm skersmens.
Atstumas iki kraštinės linijos (X) turi būti daugiau nei 54 cm.

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.

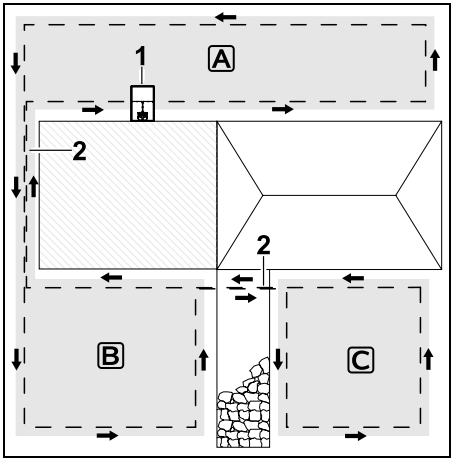


Ribojimo vielą (1) nutieskite nuo ploto apvado iki kliūties, kliūtį (2) aptverkite tinkamu atstumu (naudokite „iMOW® Ruler“) ir reikiamu fiksavimo vinių (3) skaičiumi pritvirtinkite prie dirvos. Tada ribojimo vielą vėl nutieskite iki vejos apvado.

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 suaktyvinamas per meniu „Pradžia“(⇨ 11.5).



Įkrovimo stotelė (1) įrengiama pjovimo 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 „Daugiau – Nuostatai – Įrengimas“. (⇨ 11.13)

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.

Pereinamosiose linijose esanti veja pjaunama tik važiuojant pagal ribojimo vielą. Jei reikia, suaktyvinkite automatinį kraštų apipjovimą arba pereinamosios linijos sritį reguliariai pjaukite patys. (⇨ 15.6), (⇨ 11.13)

Jei įrengta pereinamųjų linijų, reikia išjungti grįžimo su poslinkiu (koridorius) režimą (⇨ 11.13) arba įrengti orientyrinius 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.

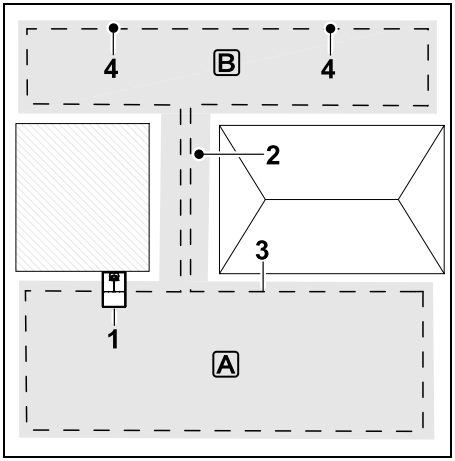
Sąlygos

– **Mažiausias plotas** (vietos poreikis):
  tarp stacionarių kliūčių: 108 cm
  tarp važiuojamųjų kelių: 27 cm

Atsižvelgiant į žemės paviršiaus savybes ilgesnėms pereinamosioms linijoms reikia šiek tiek daugiau vietos. Ilgesnes pereinamąsias linijas reikia įrengti tarp kliūčių kuo arčiau centro.

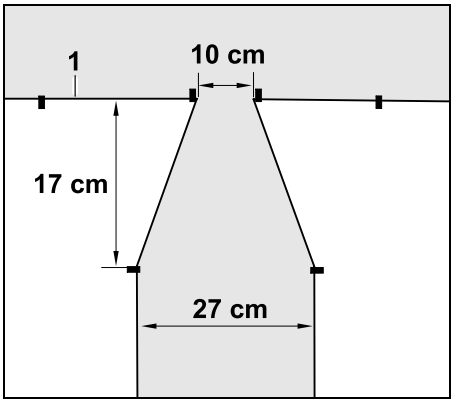
– Pereinamosiomis linijomis galima važiuoti.

– Antrojo pjaunamo ploto srityje apibrėžiamas bent 1 **pradinis taškas**. (⇨ 11.14)



Įkrovimo stotelė (1) įrengiama pjaunamame plote A. Pjaunamas plotas B pereinamąja linija (2) sujungtas su pjaunamu plotu A. Vejos pjovimo robotas gali nuolat važiuoti ribojimo viela (3). Norint apdirbti antrąjį pjaunamą plotą B reikia apibrėžti pradinius taškus (4). (⇨ 11.14)
Tuomet, atsižvelgiant į nuostatas (pradinių taškų naudojimo dažnumą), atskiri pjov. etapai bus pradedami šiuose pradiniuose taškuose.

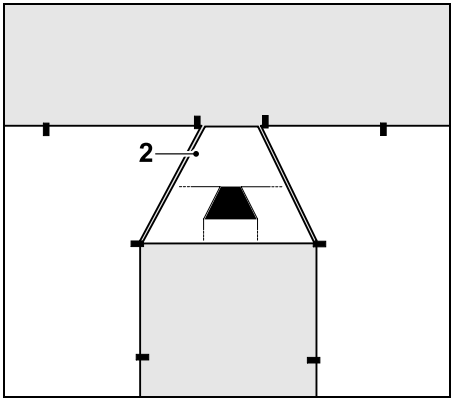
Siauros pereinamosios linijos pradžios ir galo įrengimas



Siauros pereinamosios linijos pradžioje ir gale reikia nutiesti ribojimo vielą (1) piltuvo forma taip, kaip pavaizduota paveikslėlyje. Taip įrengdami išvengsite, kad vejos pjovimo robotas pjaudamas veją netyčia neįvažiuotų į siaurą pereinamąją liniją.

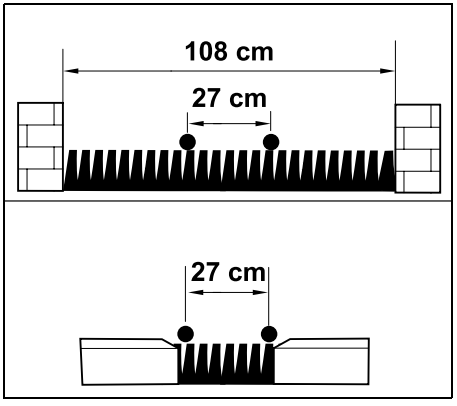
Matmenys labai priklauso nuo aplinkos ir vietovės. Nuolat tikrinkite, ar vejos pjovimo robotas galės pravažiuoti pereinamosiomis linijomis su piltuvo formos pradžia arba pabaiga.

Ribojimo vielą 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

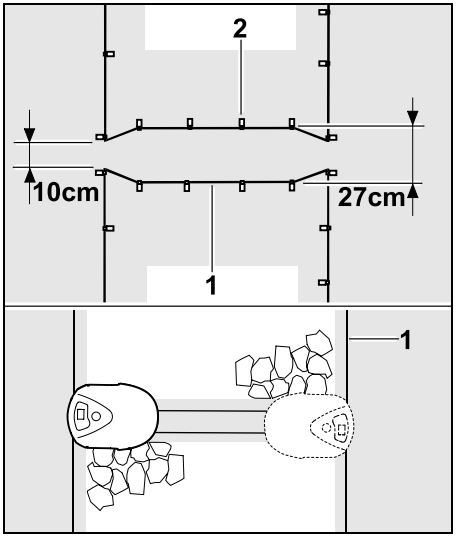


Atstumas iki vielos pereinamosiose linijose: **27 cm**

Dėl to atsiranda toks vietos poreikis:

– tarp aukštų kliūčių (1 cm – p vz., 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

Aktyvinus grįžimą su poslinkiu, įrenginys ieško orientyrinių kabelių,

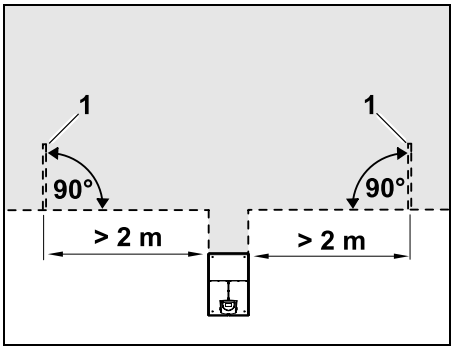
– jei įdiegta išorinė įkrovimo stotelė

arba

– jei pjaunamame plote yra pereinamųjų linijų ar siaurų vietų.

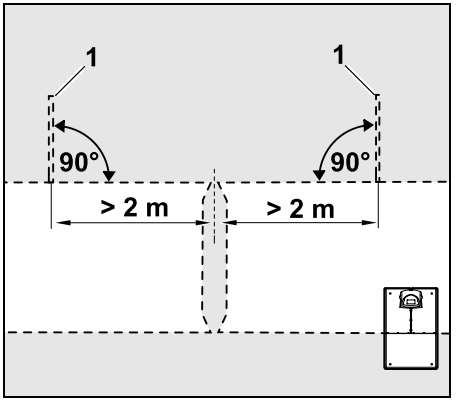
Veikimo principas:
jei vejos pjovimo robotas juda į vidų palei ribojimo vielą, grįždamas jis kerta vieną iš orientyrinių kabelių. Jis pradeda judėti ribojimo vielos link, kol grįžta į įkrovimo stotelę.

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:

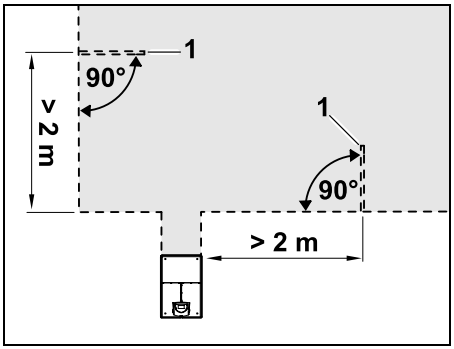


Kairėje ir dešinėje prie įvažiavimą į pereinamąją liniją reikia nutiesti du orientyrinius kabelius (1), 90° kampu nukreiptus į ribojimo vielą, bet tik toje pjaunamo ploto dalyje, kuri pasiekiama

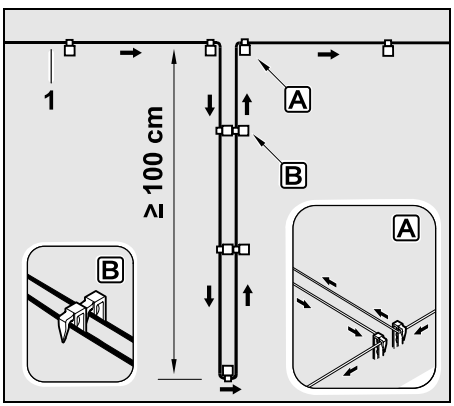
viena pereinamąja linija.
Mažiausias atstumas iki įvažiavimo į pereinamąją liniją: **2 m**

Jei yra įrengta daugiau pereinamųjų linijų viena paskui kitą, kiekviename tų pjaunamų plotų reikia nutiesti orientyrinius kabelius.

Orientyrinio kabelio tiesimas:



Orientyrinių kabelių negalima tiesti šalia kampų.
Mažiausiasis atstumas iki kampų: **2 m**



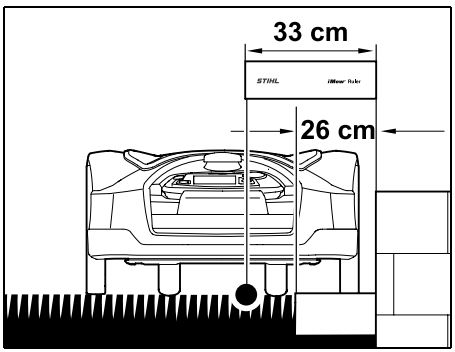
Įrenkite orientyrinius kabelius vejos plote. Ribojimo vielą (1) reikia pritvirtinti prie žemės krašte A dviem fiksavimo vinimis ir negalima jo sukryžiuoti.
Trumpiausias ilgis: **100 cm**
Vielos tiesimas nuo vinies iki vinies B

- Pritvirtinkite orientyrinį kabelį prie žemės pakankamu kiekiu fiksavimo vinių.

12.13 Tikslus kraštų nupjovimas

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 kliūties. Kad vejos kraštai būtų visiškai nupjauti, akmeniniai apvadai turi būti ne siauresni nei 26 cm. Jei bus sudėti platesni akmeniniai apvadai, vejos kraštas bus sutvarkytas dar tiksliau.

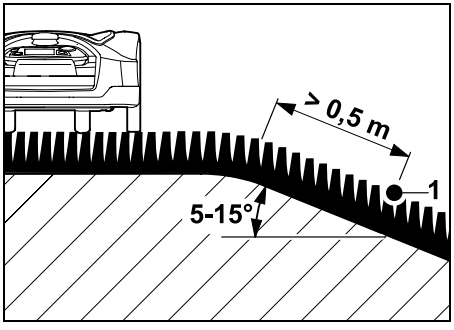
12.14 Nuožulnus pjaunamo ploto reljefas

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 nuokalnes.

Kad vejos 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.

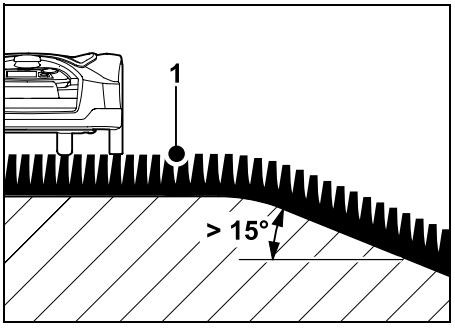
Nuožulni sritis, kurios nuokalnė 5° - 15°:



Jei pjaunamame plote yra nuožulnių sričių, kurių nuokalnė 5° - 15°, ribojimo vielą galima, kaip pavaizduota, įrengti nuožulnioje vietoje už nuokalnės krašto. Kad vejos pjovimo robotas veiktų be

trikčių, turi būti išlaikytas mažiausias atstumas (0,5 m) nuo nuokalnės krašto ribojimo vielos.

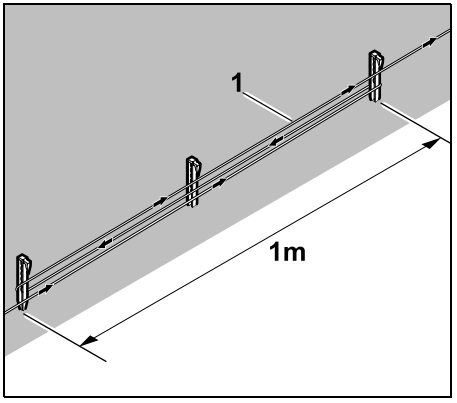
Nuožulni sritis, kurios nuokalnė > 15°:



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.

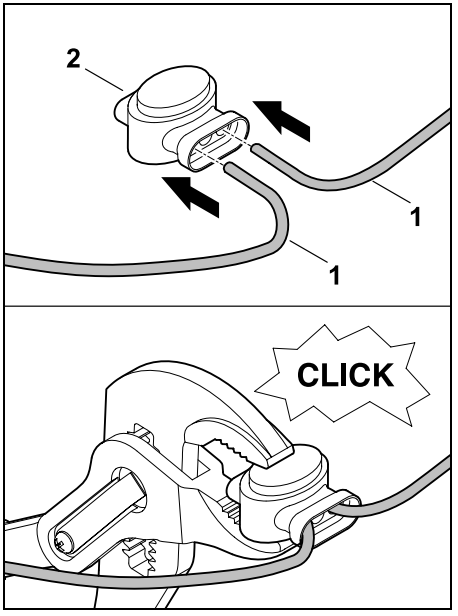


Ribojimo vielą (1), kurios ilgis apie 1 m, kaip pavaizduota, pritvirtinkite 2 fiksavimo vinimis. Vielos rezervą viduryje prie žemės pritvirtinkite kita fiksavimo vinimi.

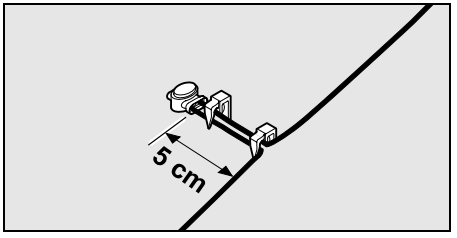
12.16 Vielos jungčių naudojimas

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.



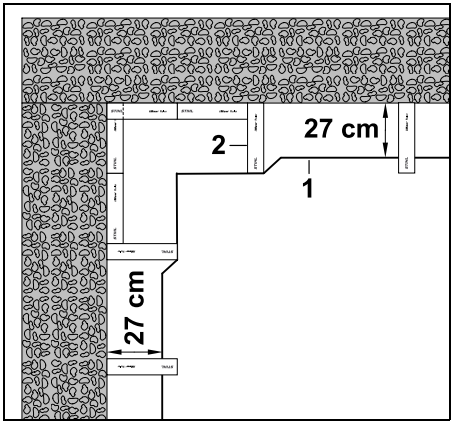
Kad nebūtų tempiama, ribojimo vielą prie žemės pritvirtinkite fiksavimo vinimis, kaip parodyta.

12.17 Maži atstumai iki kraštų

Tiesioje atkarpoje, ne kampuose, galite sumažinti atstumą tarp vielų iki aukštos kliūties iki **27 cm**. Tai praplečia pjaunamą plotą.
Važiuojant palei kraštą (⇨ 9.12), (⇨ 11.13) atkreipkite dėmesį, kad būtų pakankamas atstumas (mažiausia 5 cm) tarp vejos pjovimo roboto ir kliūčių. Prireikus atstumą iki vielų ir kliūčių galite padidinti.

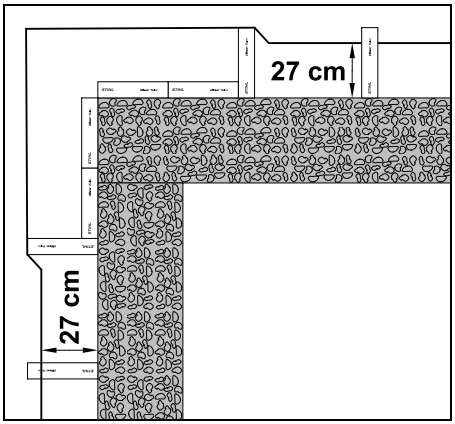
Sodo brėžinyje būtinai pažymėkite mažą atstumą iki kraštų. (⇨ 12.2)

Maži atstumai iki kraštų vidiniame kampe:



Ribojimo vielą (1), kaip parodyta paveikslėlyje, nutieskite vidiniame kampe. Naudokite „iMOW® Ruler“ (2).

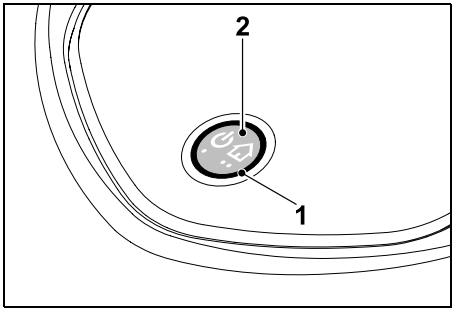
Maži atstumai iki kraštų išoriniame kampe:



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 grąžinimo 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, akumuliatorius 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 grąžinimas 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 įjungiama ir išjungiama 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 grąžinimo 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 akumuliatoriaus. Per šią aktyvumo trukmę kiti pjovimo etapai nevyksta.

Grąžinimo atgal funkcija lieka aktyvi, kol vejos pjovimo robotas prijungtas prie įkrovimo stotelės. Dar kartą paspaudus įkrovimo stotelės mygtuką 2 kartus, išjungiama grąžinimo atgal funkcija.

14. Pjovimo nurodymai

14.1 Bendroji informacija

Vejos pjovimo robotas yra skirtas automatiškai pjauti veja apželdintus plotus. Nuolat pjaunant žolė būna trumpa. Rezultatas – daili ir tanki veja.

Jei vejos plotai prieš tai nebuvo pjaunami įprastomis vejapjovėmis, tinkamai nupjaunama tik po kelių pjovimo etapų. Taigi, jei žolė yra truputį aukštesnė, ji tinkamai nupjaunama tik po kelių pjovimo etapų.

Esant karštam ir sausam klimatui, vejos nereikėtų pjauti per trumpai, nes ją išdegins saulė ir ji taps nepatraukli.

Pjaudami aštriu 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

Esant pjovimo plano tipui „Standartinis“ vejos pjovimo robotas pjauna visą aktyvumo trukmę, pjovimas pertraukiamas tik įkrovimo metu.

Esant pjovimo plano tipui „Dinaminis“ vejos pjovimo robotas gali išvažiuoti iš įkrovimo stotelės ir pjauti veją bet kuriuo metu aktyvumo trukmės metu. 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

Parenkant pjovimo trukmę nustatoma, kiek valandų per savaitę reikės pjauti veją. Pjovimo trukmę galima pailginti arba sutrumpinti savaitės nustatymuose (⇨ 11.7).

Pjovimo trukmė – tai laikas, kada vejos pjovimo robotas pjauna veją. Akumuliatoriaus 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 m^2 vejos pjovimo robotui reikia vidutiniškai:

RMI 632, RMI 632 C:	70 min.
RMI 632 P, RMI 632 PC:	65 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 (⇨ 9.12), ir užprogramuojant pradinius taškus (⇨ 11.14) 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 pradedamas 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.)

Vejos pjovimo robotą įkraukite ir naudokite, kai aplinkos temperatūra yra nuo +5 °C ir iki +40 °C.

- Įdiekite įkrovimo stotelę (⇨ 9.8)
- Nutieskite ribojimo vielą (⇨ 9.9) ir ją prijunkite (⇨ 9.10)
- Nuo pjaunamo ploto surinkite pašalinius daiktus (pvz., žaislus, įrankius)
- Įkraukite akumuliatorių (⇨ 15.8)
- Nustatykite paros laiką ir datą (⇨ 11.10)
- Patikrinkite ir prireikus pritaikykite pjovimo planą – svarbiausia įsitikinkite, kad įsijungus aktyvumo trukmei arti pavojaus zonos nėra pašalinių asmenų. (⇨ 11.7)

Prieš naudodami vejos pjovimo robotą, labai aukštą veją trumpai nupjaukite įprasta vejapjove (pvz., po ilgesnės pertraukos).

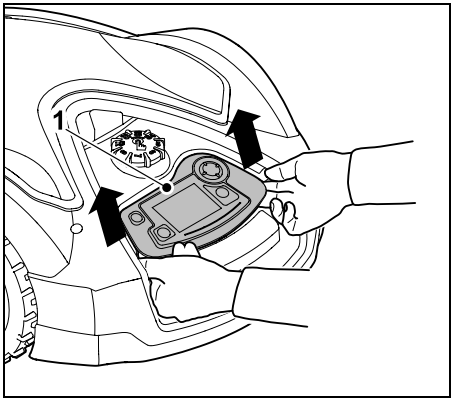
15.2 Valdymo pulto nuėmimas ir uždėjimas

Valdymo pultą galima nuimti nuo vejos pjovimo roboto, jei reikia pjauti mechaniškai arba, pvz., keisti užprogramuotus duomenis.

Vejos pjovimo robotas automatiniu režimu gali veikti tik uždėjus valdymo pultą.

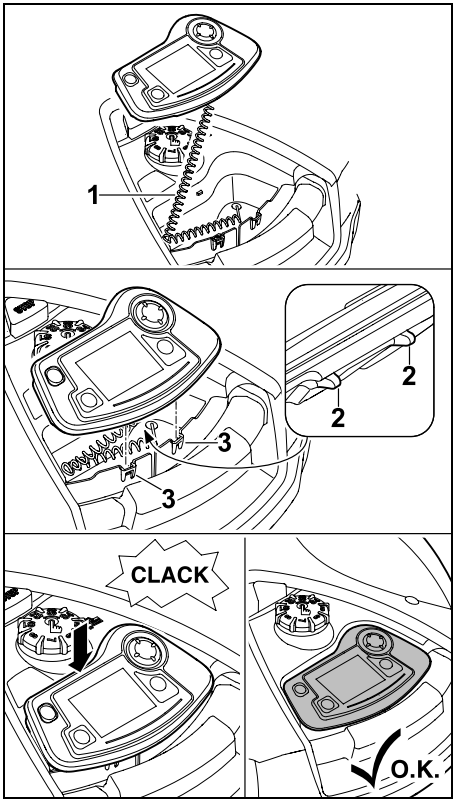
Valdymo pulto nuėmimas:

- 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 užfiksuokite valdymo pultą.

15.3 Užprogramuotų duomenų pritaikymas

Esamus užprogramuotus duomenis galite peržiūrėti **pjovimo plane** arba modelių RMI 632 C, RMI 632 PC atveju **iMOW® programoje**. (⇨ 10.)

Įrengiant arba kuriant naują pjovimo planą, jo duomenys apskaičiuojami pagal pjaunamo ploto dydį.

Aktyvumo trukmę ir **pjovimo trukmę** galima keisti atskirai. Esant pjovimo plano tipui **Standartinis** vejos pjovimo robotas pjauna ir įkraunamas tiksliai per aktyvumo trukmę, o esant pjovimo plano tipui **Dinaminis** automatiškai paskirstomos reikiami pjovimo etapai pagal galimą aktyvumo trukmę. Jei reikia, per vieną aktyvumo trukmę atliekami keli pjovimo ir įkrovimo etapai. Pageidaujant pjaunamo ploto kraštas automatiškai pjaunamas reguliariai. (⇨ 11.13)

Vienai dienai galima parinkti daugiausiai tris skirtingas aktyvumo trukmes. (⇨ 11.7)

Reikia apibrėžti specialius pradinius taškus, jei vejos pjovimo robotas privalo važiuoti į tam tikras pjaunamo ploto sritis. (⇨ 11.14)

Kai pasirinktas pjovimo plano tipas **Dinaminis**, tam tikromis aplinkybėmis (p vz., 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: (⇨ 11.7)

– Kai kurios sritys nupjaunamos nepakankamai, nes, pvz., pjaunamas plotas per daug kampuotas.

– Intensyvus žolės augimas augimo periodu

– Labai tanki veja

Pjovimo trukmės sutrumpinimas: (⇨ 11.7)

– Lėtesnis žolės augimas dėl karščio, šalčio arba sausros

Naujo pjovimo plano sudarymas: (⇨ 11.7)

– Pakeistas pjaunamo ploto dydis.

Įrengimas iš naujo: (⇨ 9.6)

– Nauja įkrovimo stotelės naudojimo vieta

– Naudojimas pirmą kartą naujame pjaunamame plote

15.4 Pjovimas įjungus automatinį pjovimą

- Automatikos įjungimas: kai automatinis pjovimas įjungtas, ekrane šalia akumuliatoriaus simbolio rodomas automatinio pjovimo simbolis. (⇨ 11.7)

- Pjovimo etapų **įjungimas**:
  Esant pjovimo plano tipui **Standartinis** kiekvienos aktyvumo trukmės pradžioje vejos pjovimo robotas įsijungia ir pjauna veją.
  Esant pjovimo plano tipui **Dinaminis**, pjovimo etapai automatiškai paskirstomi, atsižvelgiant į nustatytas aktyvumo trukmes. (⇨ 11.7)

- Pjovimo etapų **pabaiga**:
  kai akumuliatorius išsikrauna, vejos pjovimo robotas automatiškai grįžta į įkrovimo stotelę. (⇨ 15.7)
  Mygtuku **STOP** arba per meniu „**Grįžimas**“ 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 meniu „**Pradžia**“ (⇨ 11.5) arba paspauskite **pjovimo mygtuką**. Pjovimo etapas pradedamas iš karto ir trunka iki nustatyto paros laiko.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
  Pradėkite pjauti naudojant programą. (⇨ 10.)
  Pjovimo etapas pradedamas pasirinktu pradiniu laiku ir trunka iki pasirinkto pabaigos laiko.
- Rankinis pjovimo nutraukimas:
  Mygtuku **STOP** arba per meniu „**Grįžimas**“ (⇨ 11.6) 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 meniu „**Pradžia**“ (⇨ 11.5) arba paspauskite **pjovimo mygtuką**. Pjovimo etapas pradedamas iš karto ir trunka iki nustatyto paros 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 ribotuvas yra neaktyvūs.

- Prireikus įkraukite akumuliatorių (⇨ 15.8)
- Nuimkite valdymo pultą (⇨ 15.2)
- Suaktyvinkite meniu „Daugiau“ esantį pomeniu **Rankinis pjovimas**(⇨ 11.8).
- Vejos pjovimo roboto eigą valdykite ir vairuokite valdymo kryžme.
  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)

- Zum Norėdami įjungti pjovimo peilį, dešinės rankos nykščiu paspauskite ir laikykite **mygtuką OK**, o tada kairės rankos nykščiu paspauskite **pjovimo mygtuką** ir palaikykite nuspaudę mygtuką OK. Pjovimo peilis sukasi tol, kol spaudžiamas pjovimo mygtukas.
- Pjaudami rankiniu būdu, kairės rankos nykščiu paspauskite ir laikykite pjovimo mygtuką, o dešinės rankos nykščiu paspauskite kryžiuko 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 automatiniu 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)
- Aktyvinkite grąžinimo atgal funkciją. (⇨ 11.6)
  Vykstant pjovimo etapui taip pat galima paspausti **Grąžinimas atgal** įkrovimo stotelėje.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
  Naudodami programą nusiųsite vejos pjovimo robotą į įkrovimo stotelę. (⇨ 10.)

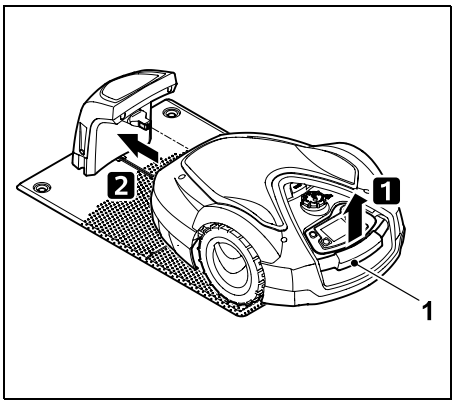
Prijungus prie įkrovimo stotelės, per šią aktyvumo trukmę kitų pjovimo etapų nebevyksta.

Rankinis prijungimas prie įkrovimo stotelės:

- Vejos pjovimo robotą su valdymo pultu nuvežkite į įkrovimo stotelę, nuimkite valdymo pultą (⇨ 15.2) ir suaktyvinkite meniu „Daugiau“ esantį pomeniu „**Rankinis pjovimas**“ (⇨ 11.8).

arba

- Vejos pjovimo robotą neautomatiškai įstatykite į įkrovimo stotelę.



Vejos pjovimo robotą truputį kilstelėkite už gabenimo 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 **pašaliniame 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.

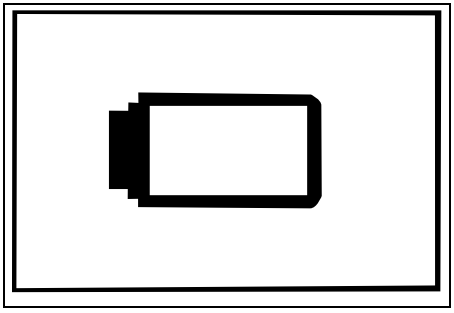
Jei įkraunant kyla problemų, ekrane parodomas atitinkamas pranešimas. (⇨ 24.)

Akumuliatorius pradedamas krauti, kai įtampa sumažėja iki tam tikros ribos.

Įkrovimo būklė:

Būsenos **rodmenyje** perjungus atitinkamą rodmenį, galima matyti tuo metu esančią įkrovimo būklę. (⇨ 11.12)

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 „Daugiau – Informacija“ galima iškviesti atitinkamą skaitiklį „Pjovimo valandos“. (⇨ 11.17)

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 įranga (ar nėra įrantų, įtrūkimų, lūžio vietų ir t. t.). (⇨ 16.3)

Kas 200 darbo valandų:

- Pakeiskite pjovimo peilį. (⇨ 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.

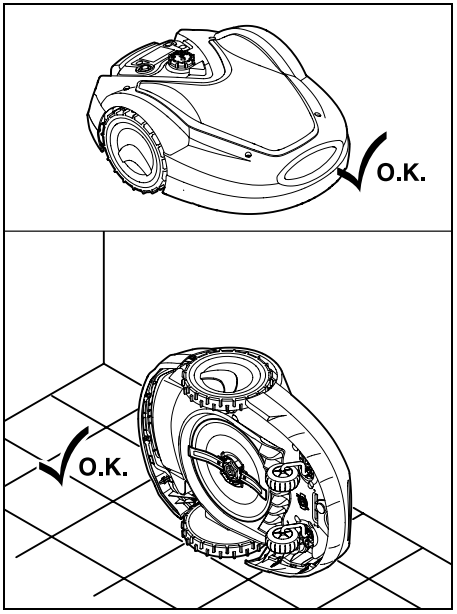
Kad prekybos atstovas galėtų tinkamai atlikti visus techninės priežiūros darbus, nustatykite apsaugos lygmenį „Nėra“ arba prekybos atstovui pateikite naudojamą PIN kodą.

16.2 Įrenginio valymas

Kruopšti priežiūra apsaugo jūsų įrenginį nuo gedimų ir pailgina jo eksploatacijos trukmę.

Valymo ir techninės priežiūros padėtis:

Prieš valydami įsitikinkite, kad rankenėlė tinkamai įstatyta, nes kitaip į įrenginį gali patekti vanduo.



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)

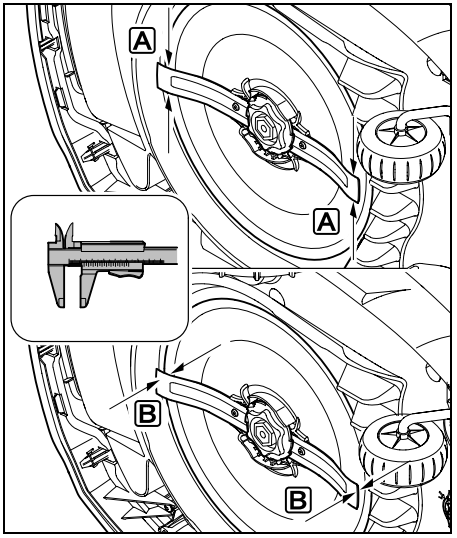
Esant drėgnam orui, griebtuvinį diską reikia valyti dažniau. Tarp griebtuvinio disko ir pjovimo įrangos korpuso susikaupę nešvarumai sukelia trintį ir taip sueikvojama daugiau energijos.

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 keliose vietose arba kai jos viršija leistinas ribas.

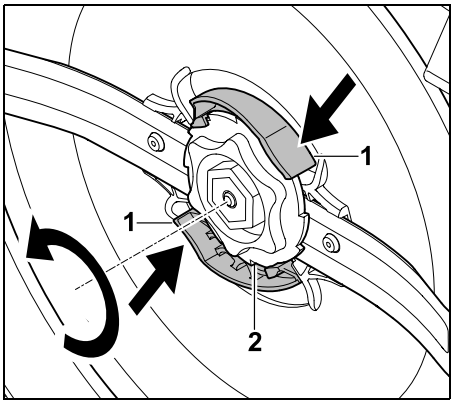
16.4 Pjovimo peilio išmontavimas ir įmontavimas

Pjovimo peilio naudojimo trukmė – 200 valandų.

- 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)

Pjovimo peilio išmontavimas:



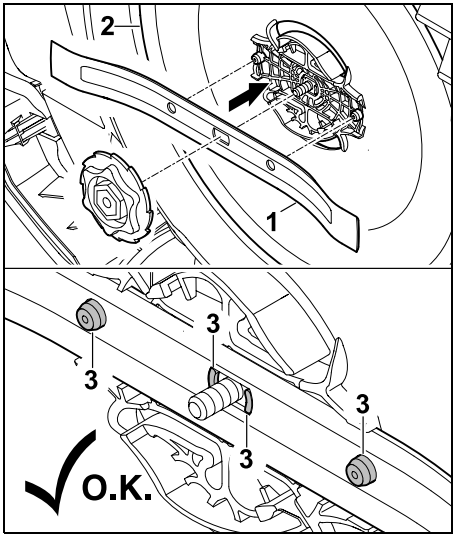
Abi griebtuvinio disko plokšteles (1) įspauskite viena ranka ir laikykite. Kita ranka išsukite fiksavimo veržlę (2). Pjovimo peilį išimkite kartu su fiksavimo veržle.

Pjovimo peilio įmontavimas:

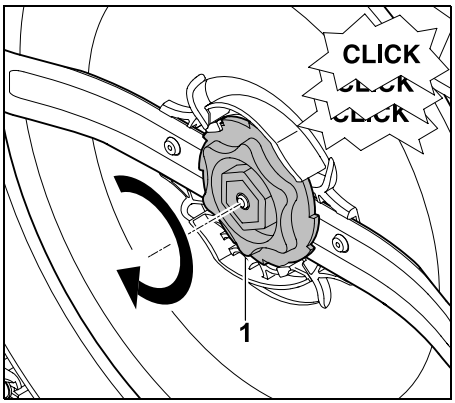
Pavojus susižeisti!
Prieš naudodami peilį, kaskart patikrinkite, ar jis nepažeistas. Peilį reikia pakeisti, jei matomos įrantos ar įtrūkimai arba jei jis yra nusidėvėjęs. (⇨ 16.3)

Griebtuvinį diską ir **fiksavimo veržlę** reikia taip pat pakeisti, jei jie yra pažeisti (pvz., sulūžę, susidėvėję). Svarbu, kad fiksavimo veržlė stipriai užsifiksuotų 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 „Daugiau – Techninė priežiūra“. (⇨ 11.16)

16.5 Pjovimo peilio galandimas

Peilių **niekada** negaląskite.

STIHL rekomenduoja atšipusį pjovimo peilį **visada** pakeisti nauju.

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

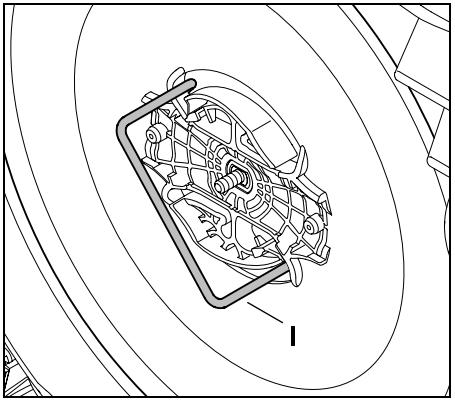
Norint išvalyti pjovimo įrangą griebtuvinį diską galima išmontuoti.

- Aktyvinkite įrenginio blokuotę (⇨ 5.2) ir užsimaukite pirštines.

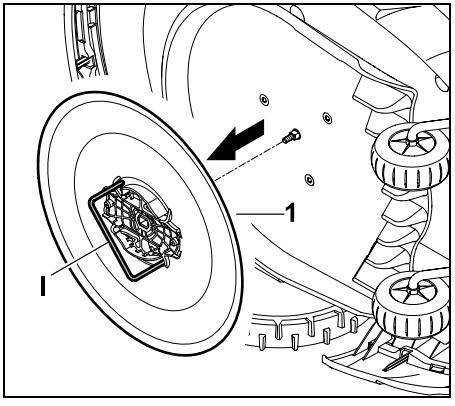
- Vejos pjovimo robotą pastatykite šonu ir atremkite į stabilią sieną. Kruopščiai nuvalykite pjovimo įrangą ir pjovimo peilį. (⇨ 16.2)

Griebtuvinio disko išmontavimas:

- Išmontuokite pjovimo peilius. (⇨ 16.4)

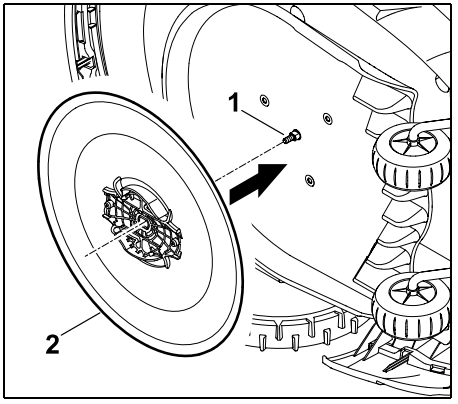


Įdėkite nuėmiklį (I) į griebtuvo diską, kaip parodyta, ir prieš laikrodžio rodyklę pasukite iki galo.



Viena ranka prilaikykite įrenginį. Nuimkite griebtuvinį diską (1), traukdami už nuėmiklio (I).

Griebtuvinio disko įmontavimas:



Kruopščiai nuvalykite griebtuvinio disko (2) peilių veleną (1) ir movą. Griebtuvinį diską užmaukite iki galo ant peilių veleno.

- Sumontuokite pjovimo peilį. (⇨ 16.4)

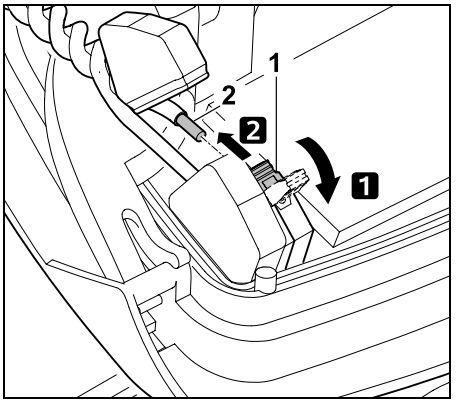
16.7 Laido trūkio paieška

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, susisiekite su prekybos atstovu.

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)



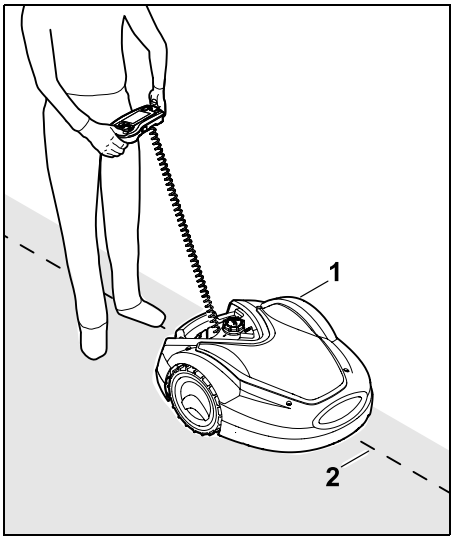
1 Atlenkite kairiąją atjungimo svirtį (1).
2 Ištraukite vielos galą (2) iš terminalų bloko ir paskui nuleiskite svirtį.

- 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 „Daugiau – Techninė priežiūra“ pasirinkite įrašą „Laido trūkio paieška“ ir patvirtinkite mygtuku OK. (⇨ 11.16)

Paieška nuėmus valdymo pultą:



Nuo įkrovimo stotelės eikite pakui vejos pjovimo robotą (1) prie pjaunamo ploto krašto **pagal laikrodžio rodyklę**. Tam įrenginį valdykite kryžiuko formos mygtuku ir stebėkite, kad ribojimo viela (2) būtų po vielos jutikliais. Vielos jutikliai sumontuoti apsaugoti kairėje ir dešinėje, priekinėje vejos pjovimo roboto zonoje.

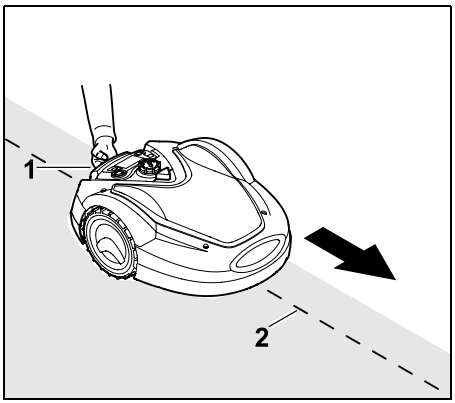
Ekrane vykdant vielos trūkio paiešką rodomas **signalo stiprumas**, vielos jutikliai optimaliai išdėliojami virš ribojimo vielos, kai vertė yra didžiausia.

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. (⇨ 9.10)
- Jei laido trūkis buvo tinkamai pašalintas, šviečia raudonas šviesos diodas. (⇨ 13.1)

Tiksli paieška uždėjus valdymo pultą:



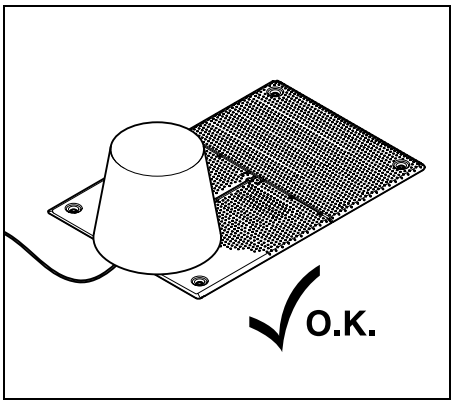
Vejos pjovimo robotą truputį kilstelėkite už gabenimo rankenos (1) ir nustatykite varančiuosius ratus. Įrenginį atremkite ant priekinių ratų ir važiuokite pagal ribojimo vielą (2).

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 (⇨ 11.7)
- Nustatykite aukščiausią apsaugos lygmenį (⇨ 11.15)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Aktyvinkite en. taup. rež. ECO (⇨ 11.10)
- Padėkite vejos pjovimo robotą žiemai (⇨ 11.16)
- 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. Įsitikinkite, kad įrenginys yra pjovimo plote vaikams nepasiekiamoje vietoje.
- Vejos pjovimo robotą laikykite tik saugios eksploatuoti būklės
- Visi varžtai turi būti tvirtai prisukti. Atnaujinkite nebeįskaitomas pavojaus ir įspėjamąsias 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:

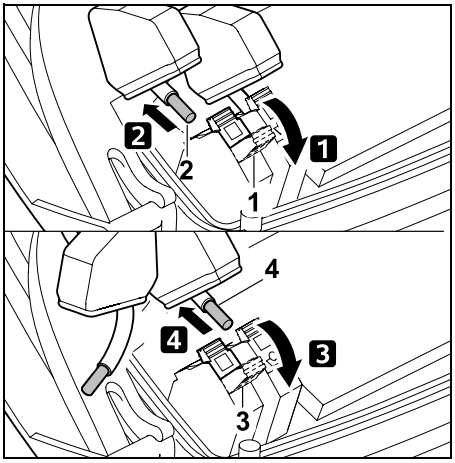
Ilgesnį laiką nenaudojus vejos pjovimo roboto gali reikėti pakoreguoti datą ir paros laiką. Įjungus įrenginį bus rodomi atitinkami parinkties langai. Jei parinkties langai neparodomi automatiškai, patikrinkite datą ir paros laiką meniu „Nuostatai“ ir, jei reikia, pakoreguokite. (⇨ 11.10)

- Paruoškite pjaunamą plotą: 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. (⇨ 11.7)
- Nuvažiuokite nuo kraštinės zonos ir patikrinkite, ar pravažiuojamos pereinamosios linijos ir siauros vietos. Pašalinkite kliūtis ir pašalinius daiktus krašto zonoje.
- Įjunkite automatinį pjovimą (⇨ 11.7)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Jei reikia, aktyvinkite standartinį en. taup. rež. (⇨ 11.10) ir įjunkite GPS apsaugą. (⇨ 11.15)

16.9 Įkrovimo stotelės išmontavimas

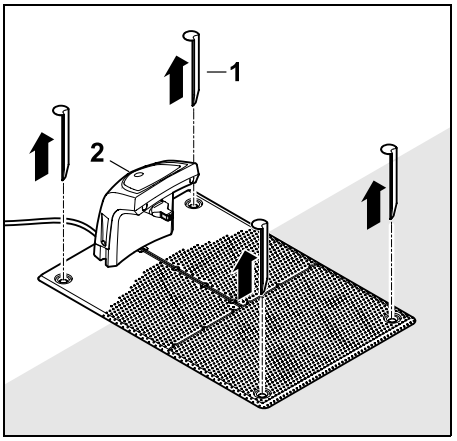
Jei vejos pjovimo roboto nenaudosite **ilgesnį laiką** (pvz., žiemą), galima išmontuoti įkrovimo stotelę.

- 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 dešiniąją priveržimo svirtį (1).
2 Išimkite dešinįjį vielos galą (2) iš priveržimo bloko.
Vėl užlenkite priveržimo svirtį (1).
3 Atlenkite kairiąją priveržimo svirtį (3).
4 Išimkite kairįjį vielos galą (4) iš priveržimo bloko.
Vėl nulenkite priveržimo svirtį (3).

- Skydo užlenkimas (⇨ 9.2)
- Ištraukite dešinįjį ir kairįjį ribojimo vielos galus iš įkrovimo stotelės atskirai vieną nuo kito
- Uždėkite įkrovimo stotelės dangtelį (⇨ 9.2)



Ištraukite kuolelius (1), iš vejos ploto pašalinkite įkrovimo stotelę (2) su prijungtu maitinimo bloku, juos gerai nuvalykite (drėgna šluoste) ir padėkite laikyti.

- Vejos pjovimo robotą su įkrovimo stotele ir maitinimo bloku standartinėje padėtyje laikykite sausoje, uždaroje ir nedulkėtoje patalpoje. Vejos pjovimo robotą prijunkite prie įkrovimo stotelės. Įsitikinkite, kad įrenginys yra pjovimo plote 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 kairįjį ribojimo vielos galus. (⇨ 9.1)

17. Įprastos atsarginės dalys

Pjovimo peilis
6309 702 0102

18. Priedai

- **STIHL Kit S** skirtas vejos plotams iki 500 m^2
- **STIHL Kit L** skirtas vejos plotams nuo 2000 m^2 iki 4000 m^2
- Fiksavimo vinys **STIHL AFN 075**
- Ribojimo viela **STIHL ARB 501**:
  ilgis: 500 m
  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 jis 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;
- padangos.

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 nekruopštaus 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.

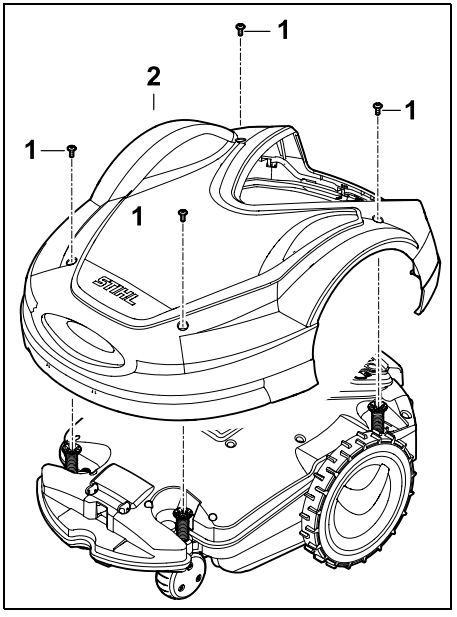
Jei medžiagos likučius utilizuosite atskirai ir laikydamiesi aplinkos apsaugos reikalavimų, juos bus galima perdirbti ir dar kartą panaudoti. Todėl, pasibaigus įprastam įrenginio naudojimo laikui, jį reikia pristatyti į vertingų medžiagų surinkimo punktą. Utilizuodami ypač atkreipkite dėmesį į skyriuje „Utilizavimas“ pateiktus duomenis. (⇨ 6.11)

Atliekas, pvz., akumuliatorius, visada tinkamai utilizuokite. Laikykitės vietos reikalavimų.

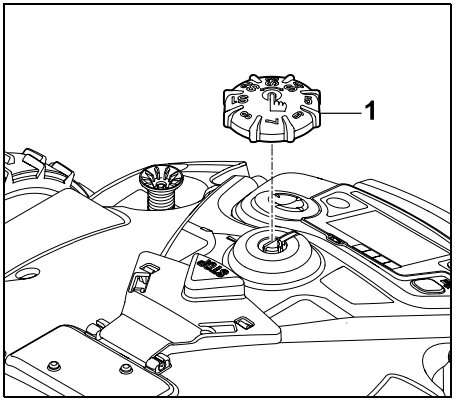
Ličio jonų akumuliatorių neutilizuokite kartu su buitinėmis atliekomis, tačiau atiduokite prekybos atstovui arba į kenksmingų medžiagų surinkimo punktą.

20.1 Akumuliatoriaus išmontavimas

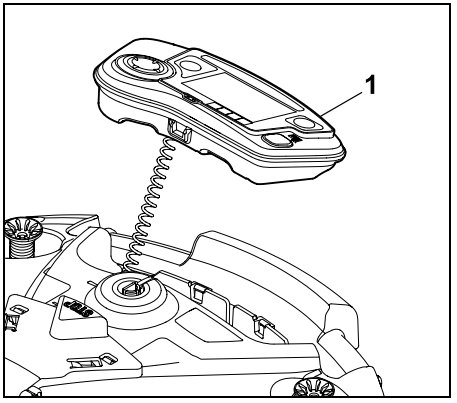
- Aktyvinkite įrenginio blokuotę. (⇨ 5.2)



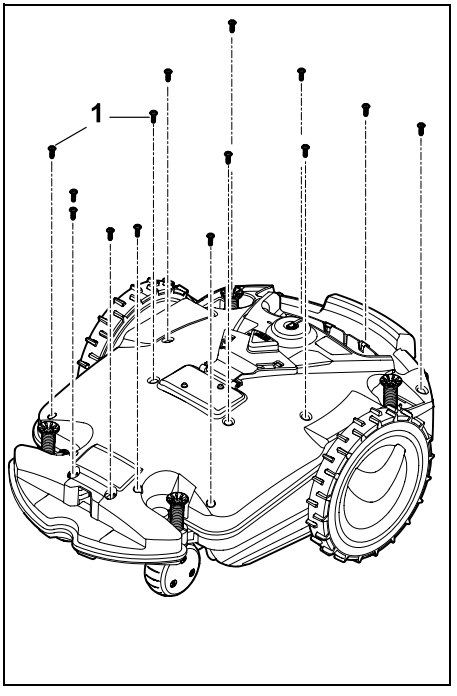
Išsukite ir išimkite dangčio (2) varžtus (1). Pakelkite dangtį (2).



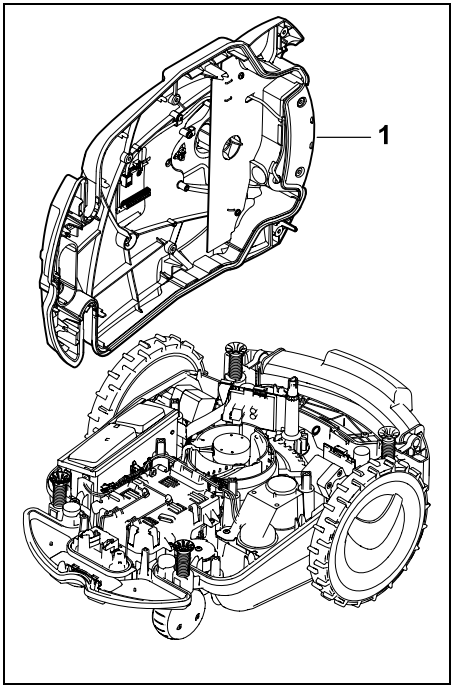
Sukamąją rankenėlę (1) patraukite į viršų.



Valdymo pultą (1) išimkite ir padėkite gale.

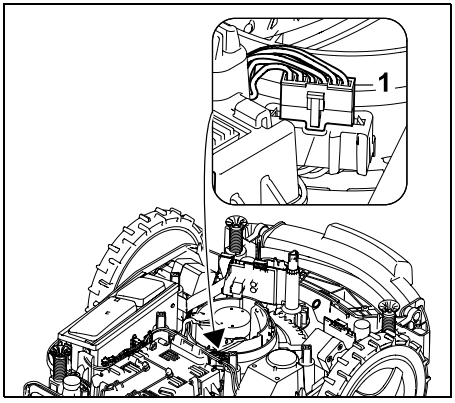


Atsukite ir išimkite varžtą (1).

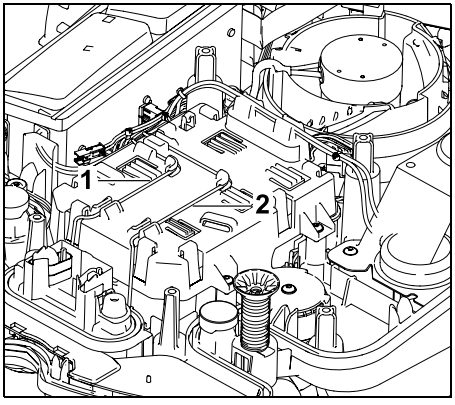


Padėkite šone visą korpuso viršutinę dalį (1).

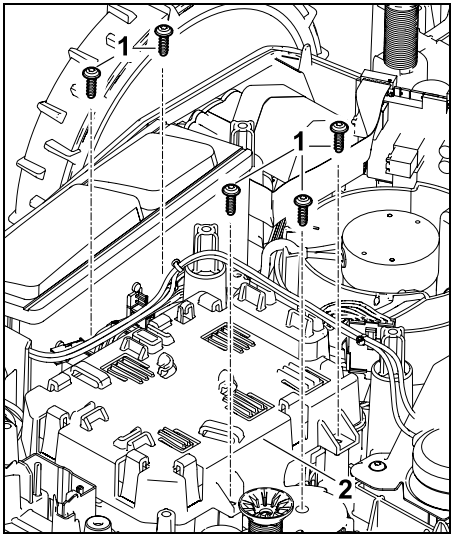
Pavojus susižeisti!
Negalima nutraukti jokių akumuliatoriaus laidų. Trumpojo jungimo pavojus!
Laidus visada ištraukite ir nuimkite kartu su akumuliatoriumi.



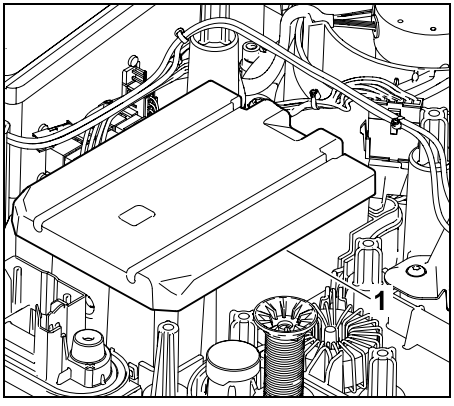
Ištraukite kištuką (1) iš tinklo.



Laidus (1) ir (2) ištraukite iš laido tvirtinimo detalių.



Išimkite varžtus (1) ir akumuliatoriaus dangtį (2).

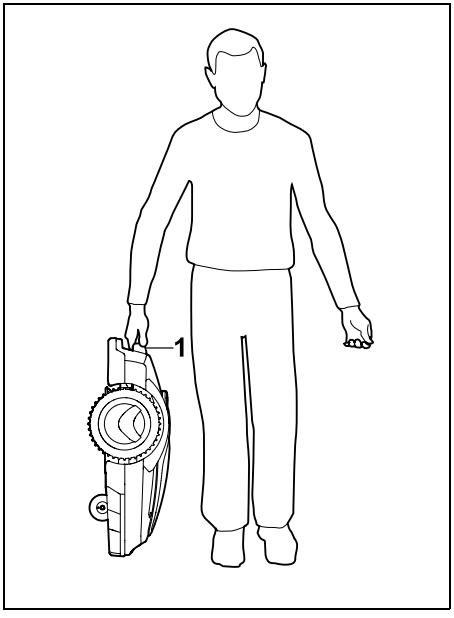


Nuimkite akumuliatorių (1).

21. Gabenimas

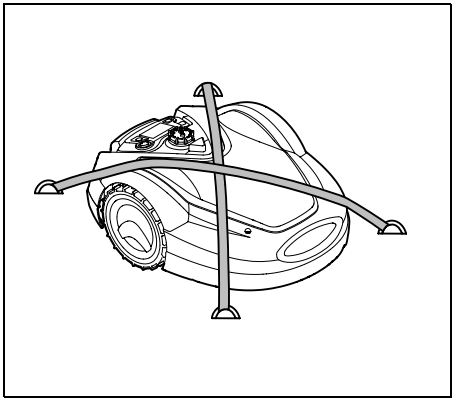
Pavojus susižeisti!
Prieš gabendami atidžiai perskaitykite skyrių „Jūsų saugumui“ (⇨ 6.), ypač poskyrį „Įrenginio gabenimas“ (⇨ 6.5), ir tiksliai laikykitės visų saugos nurodymų – visada suaktyvinkite įrenginio blokuotę. (⇨ 5.2)

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 akumuliatorinis (RMI) su įkrovimo stotele (ADO)

STIHL Tirol GmbH
Hans Peter Stihl-Straße 5
6336, Langkampfenas
Austrija

atsakingai pareiškia, kad

Konstrukcijos tipas:	Vejapjovė, automatinė ir akumuliatorinė
Gamintojo ženklas:	STIHL
Tipas:	RMI 632.1 RMI 632.1 P RMI 632.1 C RMI 632.1 PC
Serijos Nr.:	6309

Konstrukcijos tipas:	Įkrovimo stotelė
Gamintojo ženklas:	STIHL
Tipas:	ADO 601.1
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 632.1 C, RMI 632.1 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, patikrino 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

Pagaminimo metai ir variklio numeris (serijos numeris) nurodyti ant įrenginio.

Langkampfenas, sausio 2 d.2020

„STIHL Tirol GmbH“

i. V.

Matthias Fleischer, Tyrimų ir plėtros srities vadovas

i. V.

Sven Zimmermann, Kokybės užtikrinimo srities vadovas

23. Techniniai duomenys

RMI 632.1, RMI 632.1 P, RMI 632.1 C, RMI 632.1 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

RMI 632.1, RMI 632.1 P, RMI 632.1 C, RMI 632.1 PC:

Pjovimo aukštis	20 - 60 mm
Apsaugos klasė	III
Apsaugos tipas	IPX4
Pagal direktyvą 2006/42/EC ir standartąEN 50636-2-107:	
Išmatuotasis garso galios lygis L_{WA}	64 dB(A)
Nuokrypis K_{WA}	3 dB(A)
L_{WA} + K_{WA}	67 dB(A)
Garso slėgio lygis L_{pA}	56 dB(A)
Nuokrypis K_{pA}	3 dB(A)
Ilgis	73 cm
Plotis	54 cm
Aukštis	27 cm
RMI 632.1:	
Svoris	14 kg
RMI 632.1 C, RMI 632.1 P, RMI 632.1 PC:	
Svoris	15 kg

RMI 632.1, RMI 632.1 C:

Galia	120 W
Maitinimo blokas	HLG-120H
	2,9 A
Akumuliatoriaus pavadinimas	AAI 160
Akumuliatoriaus energija	133 Wh
Akumuliatoriaus talpa	3,8 Ah
Akumuliatoriaus svoris	1,3 kg

RMI 632.1 P, RMI 632.1 PC:

Galia	185 W

RMI 632.1 P, RMI 632.1 PC:

Maitinimo blokas	HLG-185H
	4,4 A
Akumuliatoriaus pavadinimas	AAI 250
Akumuliatoriaus energija	200 Wh
Akumuliatoriaus talpa	5,7 Ah
Akumuliatoriaus svoris	1,6 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 601.1:

Įtampa U_{DC}	42 V
Apsaugos klasė	III
Apsaugos tipas	IPX1
Svoris	3 kg

Ribojimo viela ir orientyrinis kabelis

Dažnio sritis:	1,0–90 kHz
Maksimalus lauko stipris:	<72 µA/m

Maitinimo blokas:

Įtampa U_{AC}	100 - 240 V
Dažnis	50/60 Hz
Įtampa U_{DC}	42 V
Apsaugos klasė	I

Maitinimo blokas:

Apsaugos tipas IP67

STIHL akumuliatorių gabenimas:

STIHL akumuliatoriai atitinka UN žinyno ST/SG/AC.10/11/5 perž. III dalies 38.3 poskyryje nurodytas sąlygas.

Veždamas keliais, naudotojas gali šiuos STIHL akumuliatorius gabenti į įrenginio naudojimo vietą be specialių įsipareigojimų.

Gabenant oru arba jūrų transportu, būtina laikytis šalyje galiojančių reikalavimų.

Papildomas gabenimo taisykles 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 mygtuką OK gali būti įjungti meniu „Daugiau – Informacija – Pranešimai“. (⇨ 11.17)

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.

– **Rekomendacijos** turi svarbumo lygį „Žemas“ arba „Informacija“. Būsenos ekrane jos rodomos pakaitomis su tekstu „Vejos pjovimo robotas iMOW® paruoštas darbui“. Vejos pjovimo robotą dar galima pradėti eksploatuoti, automatinis veikimas tęsiasi.

– **Gedimai** turi svarbumo lygį „Vidutinis“ ir reikalauja naudotojo veiksmų.
  Vejos pjovimo robotą galima pradėti eksploatuoti tik pašalinus gedimą.

– 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.

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.

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 akumuliatorius.

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 – Išsikrovė akumuliatorius
Akumuliatoriaus įtampa per žema

Galimos priežastys:
– Per maža akumuliatoriaus įtampa

Ką daryti?
– Vejos pjovimo robotą įstatykite į įkrovimo stotelę, kad būtų įkrautas akumuliatorius (⇨ 15.8)

Pranešimas:
0180 – Žema temperatūra
Pagrindinė plokštė

Galimos priežastys:
– Per žema vejos pjovimo roboto vidaus temperatūra

Ką daryti?
– Leiskite vejos pjovimo robotui pašilti

Pranešimas:
0181 – Per aukšta
pagrindinės plokštės temperatūra

Galimos priežastys:
– Per aukšta vejos pjovimo roboto vidaus temperatūra

Ką daryti?
– Palaukite, kol vejos pjovimo robotas atvės

Pranešimas:
0183 – Elektroninės plokštės
įkr. valdikl. temperatūra per aukšta

Galimos priežastys:
– Per aukšta vejos pjovimo roboto vidaus temperatūra

Ką daryti?
– Palaukite, kol vejos pjovimo robotas atvės

Pranešimas:
0185 – Elektroninės plokštės važiavimo valdiklio
temperatūra per aukšta

Galimos priežastys
– Per aukšta vejos pjovimo roboto vidaus temperatūra

Ką daryti?
– Palaukite, kol vejos pjovimo robotas atvės

Pranešimas:
0186 – Žema temperatūra
Akumuliatorius

Galimos priežastys:
– Akumuliatoriaus temperatūra per žema

Ką daryti?
– Leiskite vejos pjovimo robotui pašilti

Pranešimas:
0187 – Aukšta temperatūra
Akumuliatorius

Galimos priežastys:
– Akumuliatoriaus temperatūra per aukšta

Ką daryti?
– Palaukite, kol vejos pjovimo robotas atvės

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 – Pjovimo variklio klaida
Pjovimo variklio perkrova

Galimos priežastys:
– 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 didesnį pjovimo aukštį (⇨ 9.5)
– Pašalinkite pjaunamame plote esančius nelygumus (urvus, įdubimus)

Pranešimas
0701 – Akumuliatoriaus temperatūra
Nesiekiama 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 – Išsikrovė akumuliatorius
Akumuliatoriaus įtampa per žema

Galimos priežastys:
– Per maža akumuliatoriaus įtampa

Ką daryti?
– Vejos pjovimo robotą įstatykite į įkrovimo stotelę, kad būtų įkrautas akumuliatorius (⇨ 15.8)

Pranešimas:
0704 – Išsikrovė akumuliatorius
Akumuliatoriaus įtampa per žema

Galimos priežastys:
– Per maža akumuliatoriaus įtampa

Ką daryti?
– Vejos pjovimo robotą įstatykite į įkrovimo stotelę, kad būtų įkrautas akumuliatorius (⇨ 15.8)

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 – vejos pjovimo robotas iMOW® pakeltas
Jei norite atblokuoti, spauskite OK

Galimos priežastys:
– Vejos pjovimo roboto gaubtas pakeltas

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 automatiniu 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 – Pašalinti kliūtį
Patikrinti nutiestą vielą

Galimos priežastys:
– 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

Galimos priežastys:
– 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 (⇨ 11.11)

Pranešimas:
1135 – iMOW®
yra už pjaunamo ploto

Galimos priežastys:
– 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 didesnį 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 (⇨ 11.15)

Pranešimas:
1180 – vejos pjovimo robotą iMOW® prijungti prie įkrovimo stotelės
Automatinis prijungimas prie įkrovimo stotelės
negalimas

Galimos priežastys:
– 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 vejos pjovimo robotas.

Ką daryti?
– Vejos pjovimo robotą prijunkite, kai atsilaisvins įkrovimo stotelė.

Pranešimas:
1200 – Pjovimo variklio klaida
Paleisti pjovimo variklio neįmanoma po 5 bandymų

Galimos priežastys:
– 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 didesnį pjovimo aukštį (⇨ 9.5)
– Pašalinkite pjaunamame plote esančius nelygumus (urvus, įdubimus)

Pranešimas
1210 – Pavaros variklio klaida
Užstrigo ratas.

Galima priežastis
– Per didelė vieno varančiojo rato apkrova.

Ką daryti?
– Nuvalykite vejos 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 (⇨ 11.11).

Pranešimas:
1230 – Prijungimo prie įkrovimo stotelės klaida
iMOW® prijungti prie įkrovimo stotelės

Galimos priežastys:
– Įkrovimo stotelė rasta, automatinis prijungimas prie įkrovimo stotelės negalimas

Ką daryti?
– Patikrinkite, kaip prijungta, jei reikia, vejos pjovimo robotą prijunkite prie įkrovimo stotelės rankiniu būdu (⇨ 15.7)
– Patikrinkite ribojimo vielą – užtikrinkite, kad ji būtų tinkamai nutiesta įkrovimo stotelės srityje (⇨ 9.9)

Pranešimas:
2000 – Problema dėl signalo
iMOW® prijungti prie įkrovimo stotelės

Galimos priežastys:
– Klaidingas laido signalas, reikia tiksliai suderinti

Ką daryti?
– Vejos pjovimo robotą prijunkite prie įkrovimo stotelės, tada paspauskite OK

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 – Akumuliatorius
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 vejos pjovimo roboto įkrovimo kontaktus ir, jei reikia, nuvalykite, tada patvirtinkite pranešimą paspausdami OK.

Pranešimas:
2032 – Akumuliatoriaus temperatūra
Nesiekiama temperatūros sritis

Galima priežastis:
– Per žema arba per aukšta akumuliatoriaus temperatūra kraunant

Ką daryti?
– Pašildykite vejos pjovimo robotą arba palaukite, kol jis atvės, – atkreipkite dėmesį į leistiną akumuliatoriaus temperatūros sritį

Pranešimas
2040 – Akumuliatoriaus temperatūra
Nesiekiama temperatūros sritis

Galima priežastis
– Per žema arba per aukšta akumuliatoriaus temperatūra įjungiant

Ką daryti?
– Pašildykite vejos pjovimo robotą arba palaukite, kol jis atvės, – atkreipkite dėmesį į leistiną akumuliatoriaus 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 reikiamiems pjovimo etapams.

Ką daryti?
– Pratęskite aktyvumo trukmę (⇨ 11.7) arba sutrumpinkite pjovimo trukmę (⇨ 11.7).

Pranešimas
2060 – Pjovimas baigtas
Jei norite atblokuoti, spauskite OK.

Galima priežastis
– Sėkmingai nupjauta pašaliniame plote

Ką daryti?
– Pastatykite vejos 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 (⇨ 11.13)
– Dėl išsamesnės diagnozės kreipkitės į STIHL prekybos atstovą

Pranešimas
2071 – GPS signalas
Nėra priėmimo 1 pradiniame taške

Galima priežastis
– 1 pradinio taško nepasiekia radijo bangos

Ką daryti?
– Pakeiskite 1 pradinio taško padėtį (⇨ 11.14)

Pranešimas
2072 – GPS signalas
Nėra priėmimo 2 pradiniame taške

Galima priežastis
– 2 pradinio taško nepasiekia radijo bangos

Ką daryti?
– Pakeiskite 2 pradinio taško padėtį (⇨ 11.14)

Pranešimas
2073 – GPS signalas
Nėra priėmimo 3 pradiniame taške

Galima priežastis
– 3 pradinio taško nepasiekia radijo bangos

Ką daryti?
– Pakeiskite 3 pradinio taško padėtį (⇨ 11.14)

Pranešimas
2074 – GPS signalas
Nėra priėmimo 4 pradiniame taške

Galima priežastis
– 4 pradinio taško nepasiekia radijo bangos

Ką daryti?
– Pakeiskite 4 pradinio taško padėtį (⇨ 11.14)

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 viela 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:
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?
– Grąžinkite vejos pjovimo robotą į namų sritį ir įveskite PIN kodą (⇨ 5.10)

Pranešimas
2110 – GPS apsauga
Nauja vieta
Būtinas 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 (⇨ 11.13)

Pranešimas:
2400 – sėkmingai atstatėte vejos pjovimo roboto iMOW® gamyklines nuostatas

Galimos priežastys:
– Vejos pjovimo roboto gamyklinės nuostatos atstatytos

Ką daryti?
– Patvirtinkite pranešimą paspausdami OK

Pranešimas:
4000 – Įtampos klaida
Per aukšta arba per žema akumuliatoriaus įtampa

Galimos priežastys:
– Per aukšta arba per žema akumuliatoriaus įtampa

Ką daryti?
– Nereikia atlikti jokių veiksmų, prireikus aparatinė programinė įranga bus automatiškai atnaujinta
– Jeigu problema nuolat kartojasi, susisiekite su STIHL prekybos atstovu

Pranešimas:
4001 – Temperatūros klaida
Nesiekiama temperatūros sritis

Galimos priežastys:
– Per žema arba per aukšta akumuliatoriaus arba įrenginio vidaus temperatūra

Ką daryti?
– Pašildykite vejos pjovimo robotą arba palaukite, kol jis atvės, – atkreipkite dėmesį į leistiną akumuliatoriaus 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 – Viršytas važiavimo stabdymo laikas
Jei norite atblokuoti, spauskite OK

Galimos priežastys:
– Programos eigos klaida
– Viela nutiesta netinkamai
– Kliūtys ribojimo vielos srityje

Ką daryti?
– Patvirtinkite pranešimą paspausdami OK
– Naudodami „iMOW® Ruler“, patikrinkite, ar vielos nutiestos tinkamai, ypač kampų srityje (⇨ 12.5)
– Kliūčių pašalinimas

Pranešimas:
4005 – Viršytas peilio stabdymo laikas
Jei norite atblokuoti, spauskite OK

Galimos priežastys:
– Programos eigos klaida
– Veikiant automatiniu režimu prarastas laido signalas

Ką daryti?
– Patvirtinkite pranešimą paspausdami OK
– Patikrinkite įkrovimo stotelės srovės tiekimą. Eksploatuojant turi nuolat šviesti šviesos diodas, tada paspauskite mygtuką OK (⇨ 13.1).

Pranešimas:
4006 – Įkrovimas nutrauktas
Jei norite atblokuoti, spauskite OK

Galimos priežastys:
– Programos eigos klaida
– Veikiant automatinu režimu nutrūko srovės tiekimas
– Vejos pjovimo robotas nuvažiavo nuo įkrovimo stotelės

Ką daryti?
– Patvirtinkite pranešimą paspausdami OK
– Patikrinkite maitinimo šaltinį įkrovimo stotelėje – raudonas šviesos diodas lėtai mirksi, kai vejos pjovimo robotas yra prijungtas prie įkrovimo stotelės (⇨ 13.1)
– Patikrinkite, ar tinkama įkrovimo stotelės padėtis (⇨ 9.1)

Pranešimas:
4008 – Pažeistas valdymo bloko kontaktas
Jei norite atblokuoti, spauskite OK

Galimos priežastys:
– Netinkamai uždėtas valdymo pultas.

Ką daryti?
– Uždėkite valdymo pultą
– Patvirtinkite pranešimą paspausdami OK

Pranešimas:
4009 – Gaubto jutiklio triktis
Jei norite atblokuoti, spauskite OK

Galimos priežastys:
– Pakeltas gaubtas

Ką daryti?
– Patikrinkite gaubto padėtį
– Patikrinkite, ar gaubtas juda, ir, jei reikia, išvalykite gaubto guolį
– Patvirtinkite pranešimą paspausdami OK

Pranešimas:
4016 – Nuokrypio jutiklio vertės STOP mygtukas
Jei norite atblokuoti, spauskite OK

Galimos priežastys:
– Programos eigos klaida

Ką daryti?
– Patvirtinkite pranešimą paspausdami OK

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

Pagalba naudojantis

STIHL prekybos atstovas suteikia pagalbą naudojantis.

Kontaktinius duomenis ir kitą informaciją rasite https://support.stihl.com/ oder https://www.stihl.com/.

🛠 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 įjungė pašaliniai asmenys.

Ką daryti?
- Nustatykite paros laiką ir datą (⇨ 11.10).
- Nustatykite aktyvumo trukmę (⇨ 11.7).
- Nustatykite „vidutinį“ arba „aukščiausią“ apsaugos lygmenį (⇨ 11.15).

Triktis:
Vejos pjovimo robotas neveikia pagal nustatytą aktyvumo trukmę

Galimos priežastys:
- Įkraunamas akumuliatorius
- Automatika išjungta
- Išjungta aktyvumo trukmė
- Atpažintas lietus
- Jei įjungtas pjovimo plano tipas „Dinaminis“: Išnaudota savaitei skirta pjovimo trukmė, todėl šią savaitę pjauti nebereikia
- Aktyvus pranešimas
- Netinkamai uždėtas valdymo pultas.
- Įkrovimo stotelė neprijungta prie srovės tiekimo tinklo
- Nesiekiama temperatūros sritis
- Nėra elektros srovės

Ką daryti?
- Palaukite, kol bus įkrautas akumuliatorius (⇨ 15.8)
- Įjunkite automatiką (⇨ 11.7)
- Atblokuokite aktyvumo trukmę (⇨ 11.7)
- Nustatykite lietaus jutiklį (⇨ 11.11)
- Daugiau nereikia atlikti jokių veiksmų, pjov. etapai pjovimo plano tipe „Dinaminis“ automatiškai bus paskirstyti visai savaitei. Jei reikia, pjovimo etapą pradėkite suaktyvindami meniu punktą „Pradžia“ (⇨ 11.5)
- Pašalinkite rodomą sutrikimą ir patvirtinkite pranešimą paspausdami OK (⇨ 24.)
- Uždėkite valdymo pultą (⇨ 15.2)
- Patikrinkite srovės tiekimą įkrovimo stotelei (⇨ 9.3)
- 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.

Triktis:
Vejos pjovimo robotas nepjauna suaktyvinus meniu punktą „Pradžia“

Galimos priežastys:
- 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 (⇨ 11.11)
- 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 paspauskite meniu „Pradžia“

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 (⇨ 9.5).
– Nustatykite lietaus jutiklį (⇨ 11.11). Perkelkite aktyvumo trukmę (⇨ 11.7).
– Pakeiskite pjovimo peilį (⇨ 16.4), (🛠).
– Pratęskite arba nustatykite papildomą aktyvumo trukmę (⇨ 11.7). Pailginkite pjovimo trukmę (⇨ 11.7).
– Sudarykite naują pjovimo planą (⇨ 11.7).
– Kad veja būtų nupjauta tinkamai, atsižvelgiant į pjaunamo ploto dydį, vejos pjovimo robotas turi pjauti iki 2 savaičių.
– Užprogramuokite, kad pjautų lyjant (⇨ 11.11). Pratęskite aktyvumo trukmę (⇨ 11.7).

Sutrikimas
Ekrano rodmenys pateikiami kita kalba.

Galima priežastis
– Pakeistas kalbos nuostatas.

Ką daryti?
– Nustatykite kalbą (⇨ 11.10).

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 (⇨ 11.7).
– Pakoreguokite nutiestą pjovimo vielą (⇨ 12.).
– Sudarykite naują pjovimo planą (⇨ 11.7).

Sutrikimas
Pjovimo etapai yra gerokai trumpesni nei įprasta.

Galima priežastis
– Žolė labai aukšta arba per drėgna.
– Įrenginys (pjovimo įranga, varantieji ratai) labai užteršti.
– Baigiasi akumuliatoriaus tarnavimo trukmė.

Ką daryti?
– Nustatykite pjovimo aukštį (⇨ 9.5). Nustatykite lietaus jutiklį (⇨ 11.11). 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
– Akumuliatoriaus 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 (⇨ 9.8).
– Vejos pjovimo robotą pastatykite ant pjaunamo ploto ir nusiųskite atgal į įkrovimo stotelę (⇨ 11.6), 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 (⇨ 9.9).
– Sutrumpinkite ribojimo vielą, kaip aprašyta, nepalikdami ilgų galų ir jų nevyniokite (⇨ 9.10).

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 (⇨ 11.15)
– Iš naujo nutieskite ribojimo vielą, užtikrinkite, kad ji būtų tinkamai nutiesta įkrovimo stotelės srityje (⇨ 9.9) Patikrinkite, ar įkrovimo stotelėje tinkamai sujungti ribojimo vielos galai (⇨ 9.10)

Triktis:
Vejos pjovimo robotas pervažiavo ribojimo vielą

Galimos priežastys:
– 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(⇨ 11.13), „iMOW® Ruler“ patikrinkite atstumus (⇨ 12.5)
– Patikrinkite, kaip nutiesta ribojimo viela, atitverkite zonas su aukštais šlaitais (⇨ 11.13)
– 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 (⇨ 9.5).
– Nuvalykite varančiuosius ratus (⇨ 16.2).
– Užverskite pjaunamame plote esančius urvus, blokuojamus plotus aplink kliūtis priskirkite atviroms šaknims, pašalinkite kliūtis (⇨ 12.).

Sutrikimas
Vejos pjovimo robotui atsitrenkus 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

Triktis:
Pjaunamo ploto krašte lieka vėžės

Galimos priežastys:
– Vejos kraštas apipjaunamas per dažnai
– Per ilga pjovimo trukmė
– Naudojami pradiniai taškai
– Baigiasi akumuliatoriaus tarnavimo trukmė, todėl jis dažnai įkraunamas
– Neįjungtas grįžimas su poslinkiu (koridorius)

Ką daryti?
– Išjunkite kraštų apipjovimą arba nustatykite tik vieną apipjovimą per savaitę (⇨ 11.13)
– Sutrumpinkite pjovimo trukmę
– Tinkamuose pjaunamuose plotuose visus pjovimo etapus pradėkite iš įkrovimo stotelės (⇨ 11.14)
– Pakeiskite akumuliatorių – atkreipkite dėmesį į ekrane rodomą atitinkamą rekomendaciją (🛠), (⇨ 24.)
– Įjunkite grįžimą su poslinkiu (koridorių) (⇨ 11.13)

Triktis:
Pjaunamo ploto krašte nenupjaunama žolė

Galimos priežastys:
– Išjunkite kraštų apipjovimą
– Netiksliai nutiesta ribojimo viela
– Pjovimo peilis nepasiekia žolės užpjovimo ploto

Ką daryti?
– Kraštą apipjaukite vieną arba du kartus per savaitę (⇨ 11.13)
– Patikrinkite, kaip nutiesta ribojimo viela(⇨ 11.13), „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 (⇨ 9.8).
– Ribojimo vielą prijunkite prie įkrovimo stotelės (⇨ 9.10)
– Raskite vielos trūkio vietą (⇨ 16.7), tada ribojimo vielą sujunkite vielos jungtimis (⇨ 12.16)
– Sujunkite vejos pjovimo robotą su įkrovimo stotele (⇨ 11.15).
– 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 (🛠)

Triktis:
Vejos pjovimo robotas negali būti pasiekiamas naudojant taikomąją programą.

Galimos priežastys:
– Radijo ryšio modulis neaktyvus
– Įjungtas vejos pjovimo roboto budėjimo režimas
– Nėra interneto ryšio
– Vejos pjovimo robotas priskirtas ne tam el. pašto adresui

Ką daryti?
– Radijo ryšio modulis išjungiamas tiesiogine jungtimi, paskui jis vėl aktyvinamas, ir vejos pjovimo robotas yra vėl pasiekiamas
– Aktyvuokite vejos pjovimo robotą paspausdami mygtuką, nustatykite energijos taupymo režimą „Standartinis“ (⇨ 11.10)
– Prijunkite įrenginį, kuriame įdiegta taikomoji 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

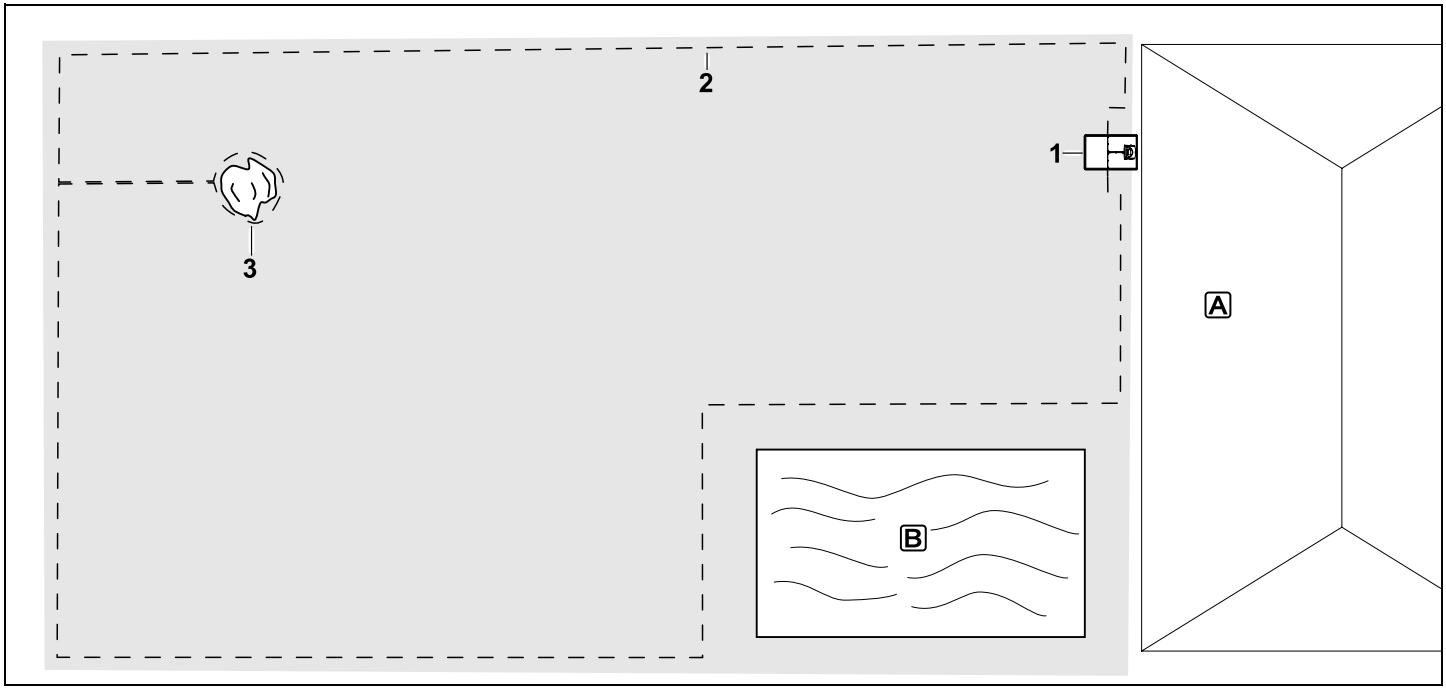
2

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

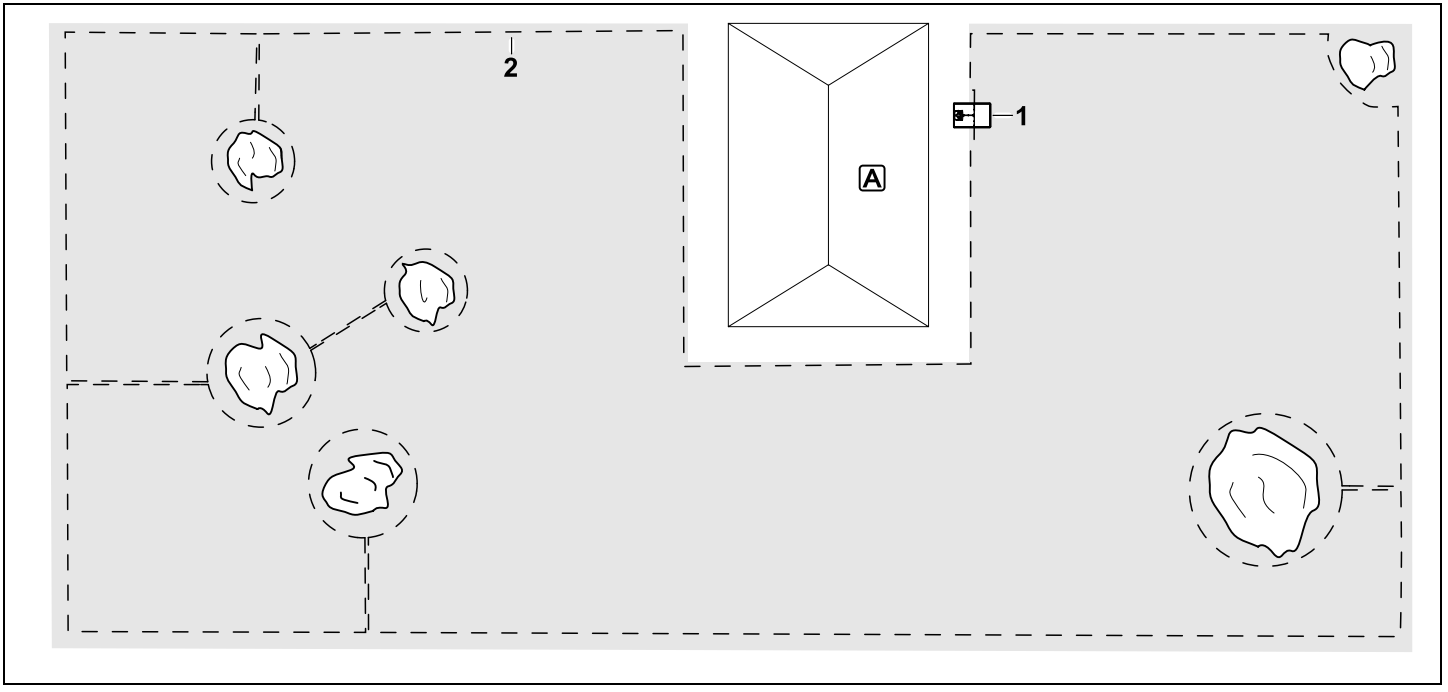
Blokuojamas plotas:
Įrengimas aplink atskirai augantį medį (3), pradedant nuo stačiu kampu kraštui įrengtos jungiamosios atkarpos.

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

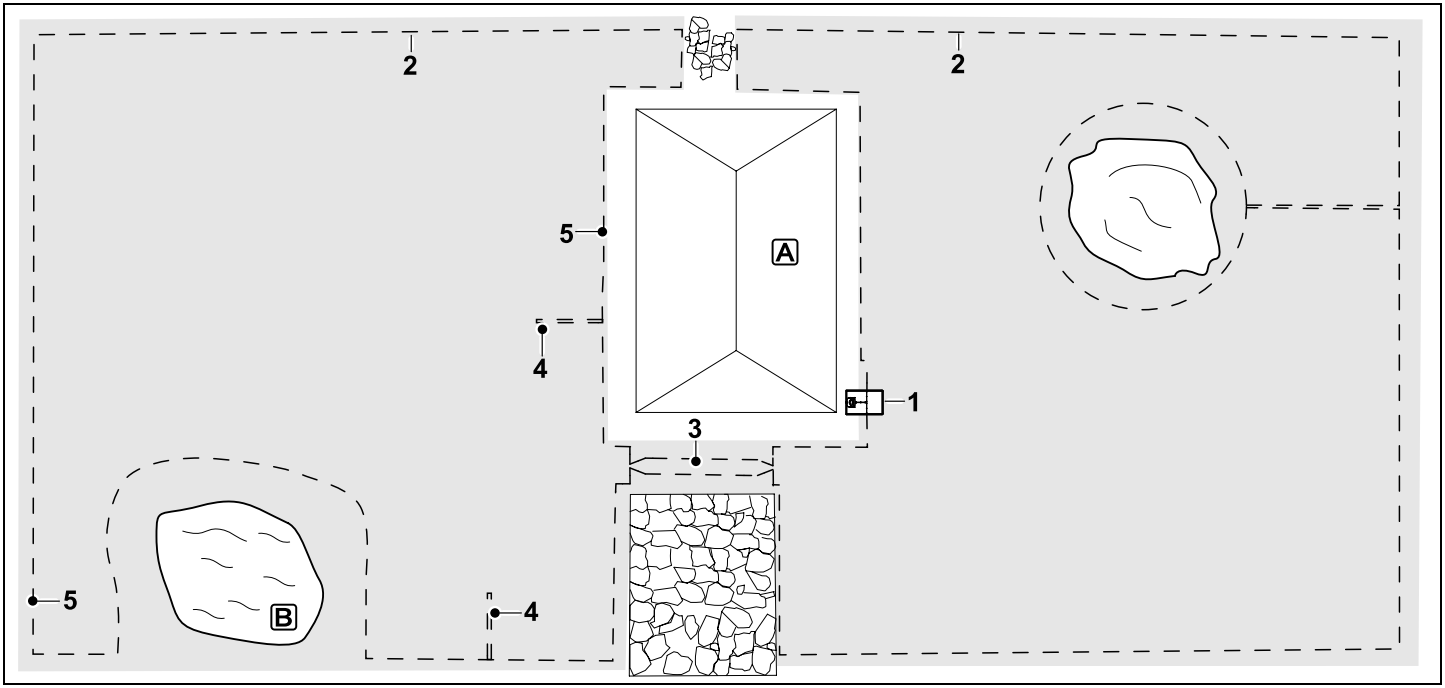
Įkrovimo stotelės:
naudojimo vieta (1) prie pat namo A

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 aptverto 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.

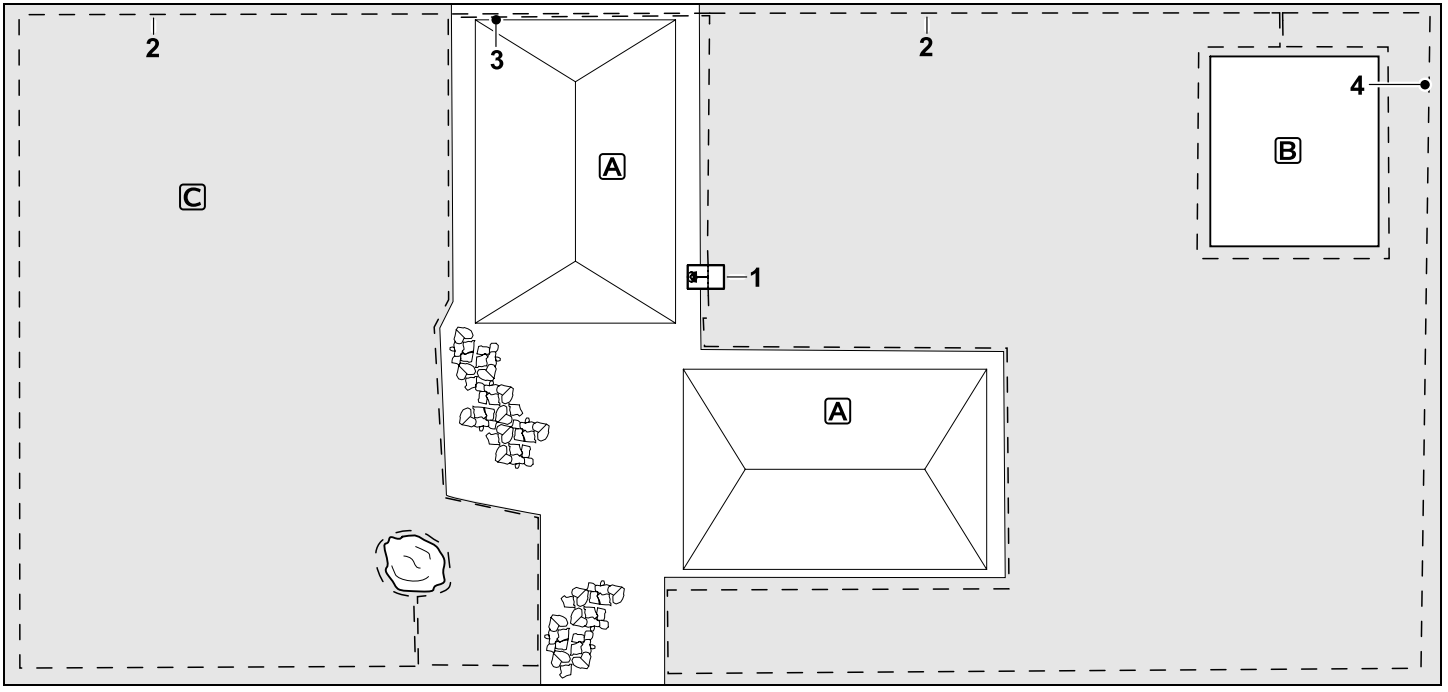
Atstumas tarp vielų (⇨ 12.5)
Atstumas iki krašto: **33 cm**
Atstumas iki kaimyninių, privažiuojamų plotų (pvz., tako), kurių teritorijos pakopa yra mažesnė nei +/- 1 cm: **0 cm**
Aplink medį: **33 cm**
Atstumas iki vandens telkinio: **100 cm**

Linija:
linijos įrengimas (3). Atstumas tarp vielų: **27 cm** (⇨ 12.11)

Orientyriniai kabeliai:
Dviejų orientyrinių kabelių įrengimas (4) grįžimo su poslinkiu funkcijai.(⇨ 11.13)
Mažiausias atstumas nuo įvažiavimo į pereinamąją liniją: **2 m**
Laikykitės mažiausio atstumo iki kampų nuorodų. (⇨ 12.12)

Programavimas:
Nustatykite bendrą pjaunamo ploto dydį, 2 pradinius taškus (5) (netoli įkrovimo stotelės ir kampe prie tvenkinio) (⇨ 11.14)

Ypatybės:
nenupjautas sritis, pvz., aplink tvenkinį, reguliariai nupjaukite rankiniu būdu arba tinkama žoliapjove.



Į dvi dalis padalytas pjaunamas plotas – vejos 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.

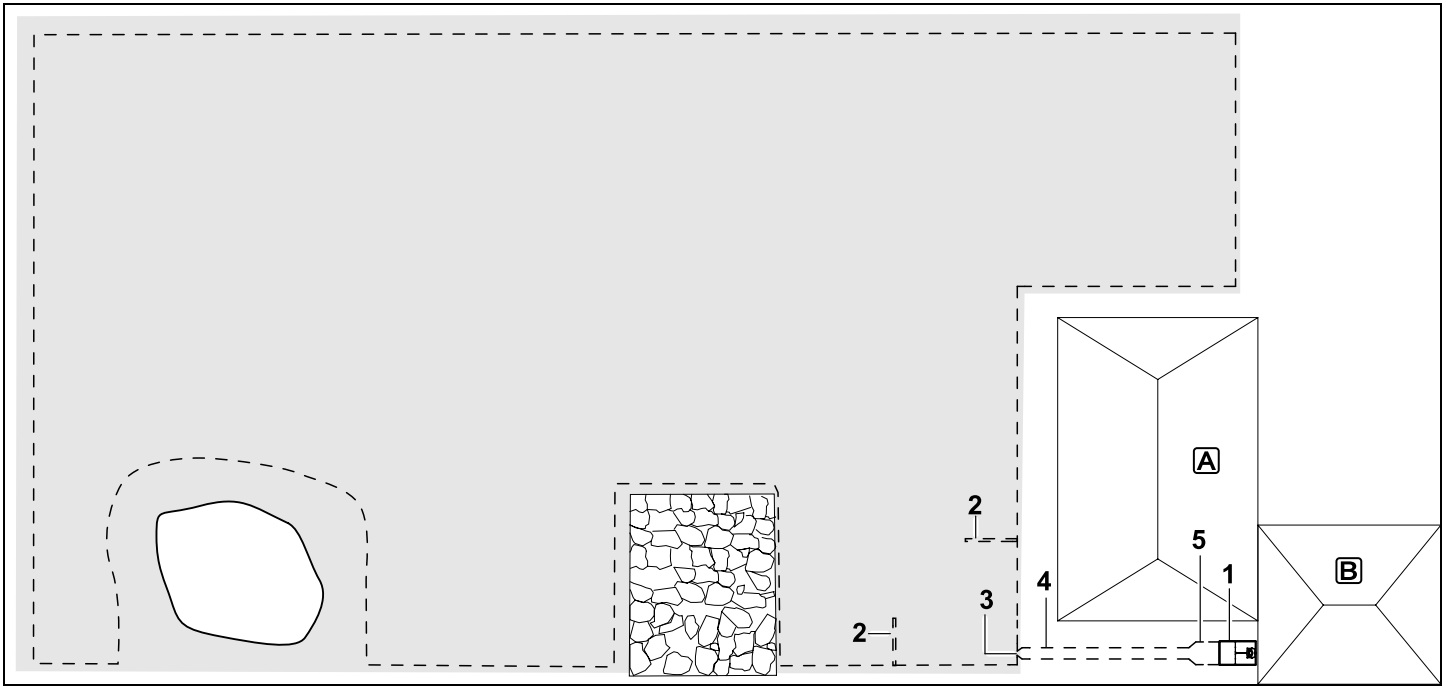
Atstumas tarp vielų: (⇨ 12.5)
Atstumas iki kaimyninių, privažiuojamų plotų (pvz., terasos), kurių teritorijos pakopa yra mažesnė nei +/- 1 cm: **0 cm**
Atstumas iki aukštų kliūčių: **33 cm**
Atstumas iki medžio: **33 cm**
Minimalus atstumas tarp vielų siaurose vietose už daržo: **54 cm.**

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 (⇨ 11.13) kas 2 iš 10 išvažiavimų (⇨ 11.14)

Ypatybės:
vejos pjovimo robotą keletą kartų per savaitę nuneškite ant pašal. ploto ir suaktyvinkite meniu punktą „Pradžia“. (⇨ 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:
dviejų orientyrinių kabelių įrengimas (2) grįžimo su poslinkiu funkcijai. (⇨ 11.13)
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.(⇨ 11.14)

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). (⇨ 9.9)
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 287
Общие сведения 287
Варианты для различных стран 287
Указание по чтению инструкции по эксплуатации 287
Описание устройства 289
Робот-газонокосилка 289
Базовая станция 290
Пульт управления 291
Как следует работать с роботом-газонокосилкой 292
Принцип действия 292
Кошение вручную 293
Защитные устройства 293
Кнопка STOP 293
Блокировка устройства 293
Защитные компоненты 294
Управление обеими руками 294
Датчик на бампере 294
Защита от подъема 294
Датчик наклона 294
Подсветка дисплея 294
Запрос PIN-кода 294
Защита GPS 295
Техника безопасности 295
Общие сведения 295
Рабочая одежда и средства защиты 296
Предупреждение – опасность из-за электрического тока 297
Аккумулятор 298
Транспортировка устройства 298
Перед началом работы 299
Программирование 300
Во время работы 300
Техническое обслуживание и ремонтные работы 302
Хранение при длительных перерывах в работе 303
Утилизация 303
Описание символов 303
Комплект поставки 304
Первая установка 304
Указания по базовой станции 308
Разъемы на базовой станции 310
Подключение сетевого провода к базовой станции 311
Монтажные материалы 312
Регулировка высоты скашивания 312
Указания по первой установке 312
Установка языка, даты и текущего времени 313
Установка базовой станции 314
Прокладка ограничительного провода 315
Подсоединение ограничительного провода 318
Согласование робота-газонокосилки с базовой станцией 322
Проверка установки 323
Программирование робота-газонокосилки 325
Завершение первой установки 326
Первый процесс кошения после первой установки 327
Приложение iMOW® 327
Меню 328
Указания по управлению 328
Индикатор статуса 329
Информационный раздел 330

Напечатано на отбеленной бумаге без применения хлора. Бумагу можно утилизировать. Защитная упаковка не содержит галогенов.

Главное меню 331
Запуск 331
Возврат на базовую станцию 331
План кошения 331
Подробнее 333
Настройки 333
iMOW® – настройки устройства 333
Настройка датчика дождя 334
Настройка индикатора статуса 334
Установка 335
Установка исходных точек 335
Безопасность 336
Сервис 338
Информация 338
Ограничительный провод 339
Планирование прокладки ограничительного провода 340
Составление схемы скашиваемого участка 341
Прокладка ограничительного провода 341
Подсоединение ограничительного провода 342
Отступы для провода – использовать шаблон для измерения iMOW® 342
Острые углы 343
Узкие места 344
Установка соединительных участков 344
Закрытые зоны 344
Дополнительные участки 345
Проходы 346
Поисковые петли для возврата устройства на базу со смещением 347
Точное кошение кромок 349
Покатая территория на скашиваемом участке 349
Установка запасов провода 349
Применение соединителей проводов 350
Узкие расстояния до кромки 350
Базовая станция 351
Элементы управления базовой станции 351
Рекомендации по кошению 351
Общие сведения 351
Мульчирование 352
Активное время 352
Длительность кошения 352
Домашняя область (RMI 632 C, RMI 632 PC) 353
Ручной режим кошения 353
Введение устройства в работу 353
Подготовка 353
Снятие и установка пульта управления 353
Изменение программы 354
Кошение в автоматическом режиме 355
Кошение независимо от периодов активного времени 355
Ручной режим кошения 356
Установка робота-газонокосилки на базовую станцию 356
Зарядка аккумулятора 356
Техническое обслуживание 357
График технического обслуживания 357
Очистка устройства 358
Проверка износа ножа косилки 359
Демонтаж и монтаж ножа косилки 359
Заточка ножа косилки 360
Демонтаж и монтаж ведомого диска 360
Поиск обрыва провода 361
Хранение и простой в зимний период 362
Демонтаж базовой станции 363
Стандартные запчасти 364
Принадлежности 364
Сведение к минимуму износа и предотвращение повреждений 364
Охрана окружающей среды 365
Демонтаж аккумулятора 365
Транспортировка 367
Подъем или переноска устройства 367
Крепление устройства 367
Декларация изготовителя о соответствии директивам EU 368
Газонокосилка, работающая от аккумулятора в автоматическом режиме (RMI) с базовой станцией (ADO) 368
Знаки соответствия 368
Установленный срок службы 368
Штаб-квартира STIHL 369
Дочерние компании STIHL 369
Представительства STIHL 369
Импортёры STIHL 369
Технические данные 369
Сообщения 371
Поиск неисправностей 379
График сервисного обслуживания 383
Подтверждение передачи 383
Подтверждение сервисного обслуживания 383
Примеры настройки 384

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/EC.

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 поставляет 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:

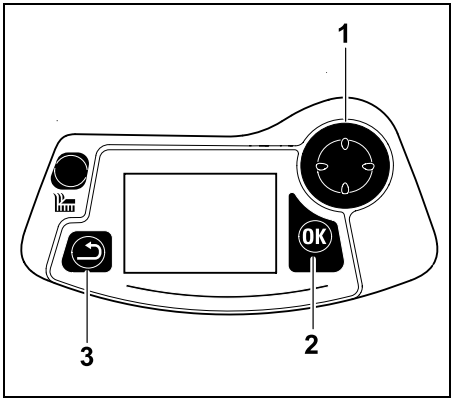
Некоторые рисунки, необходимые для использования устройства, находятся в самом начале инструкции по эксплуатации.

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.

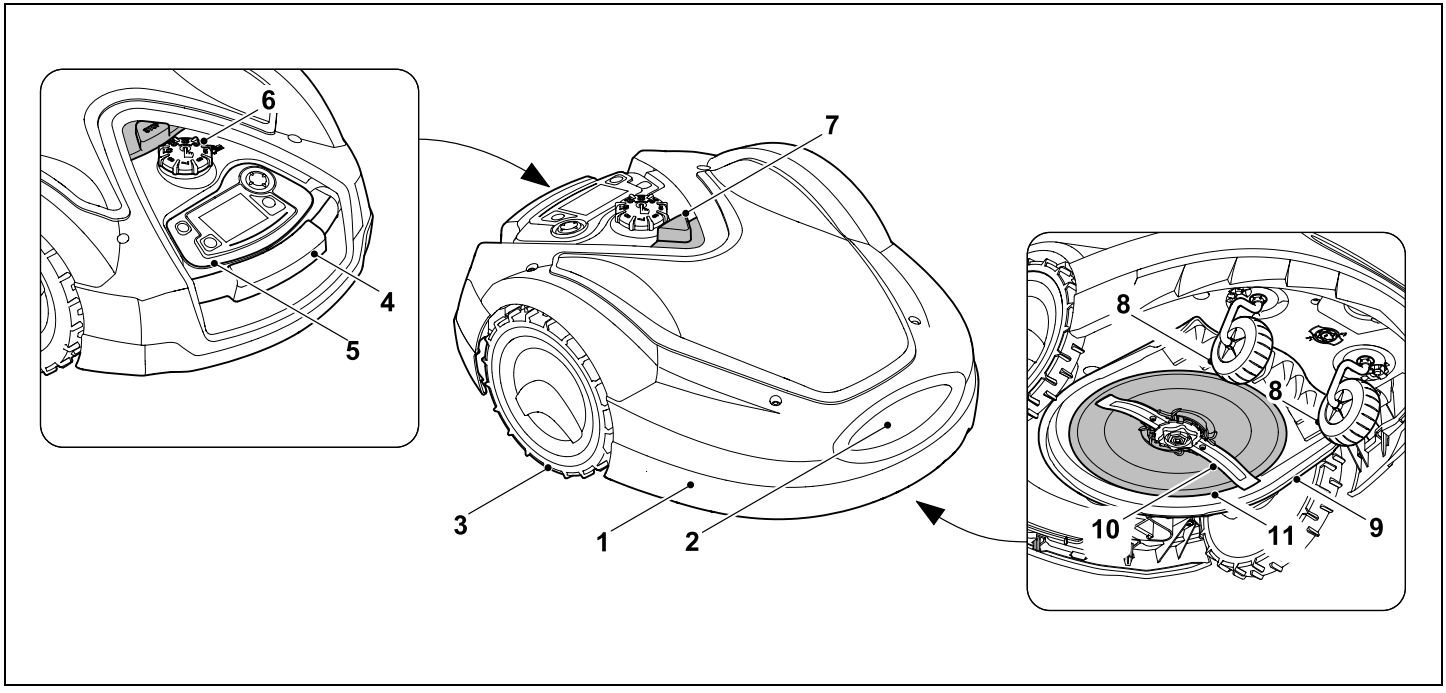
Пример:



Кнопка управления (1) служит для навигации по меню, настройки подтверждаются кнопкой OK (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)

2 Зарядные контакты: соединительные контакты для базовой станции

3 Заднее колесо

4 Ручка (⇨ 21.1)

5 Снимаемый пульт управления (⇨ 3.3), (⇨ 15.2)

6 Поворотная ручка для регулировки высоты скашивания (⇨ 9.5)

7 Кнопка STOP (⇨ 5.1)

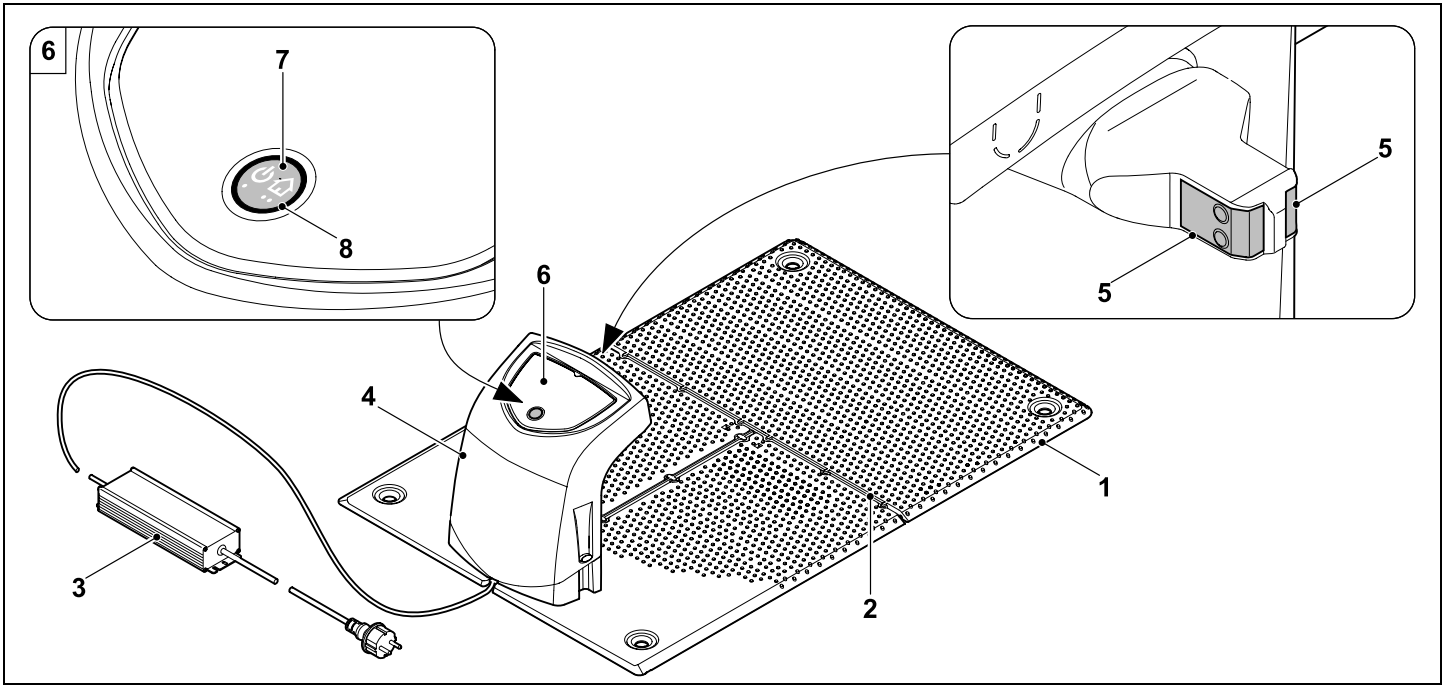
8 Переднее колесо

9 Косилочный механизм

10 Нож косилки, заточенный с двух сторон (⇨ 16.4)

11 Ведомый диск

3.2 Базовая станция



1 Опорная пластина

2 Держатели кабеля для прокладки ограничительного провода (⇨ 9.10)

3 Блок питания

4 Съемная панель (⇨ 9.2)

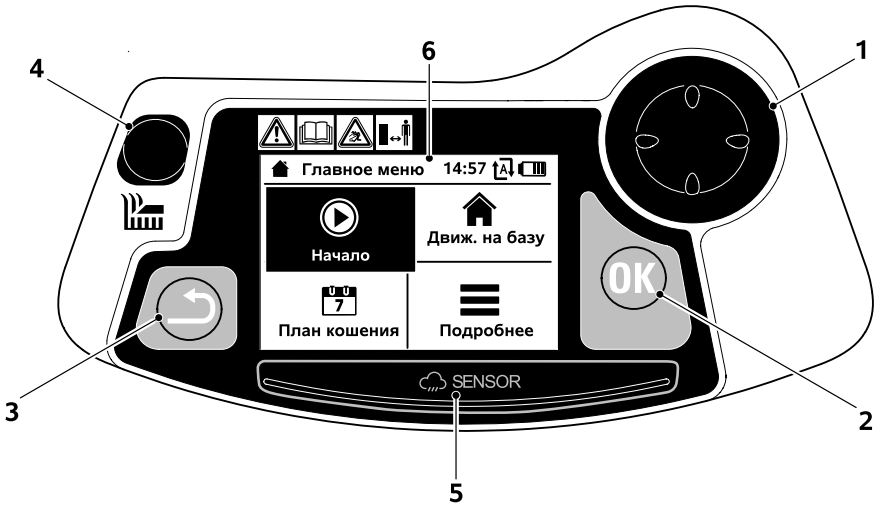
5 Зарядные контакты: соединительные контакты для робота-газонокосилки

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:
Кошение вручную (⇨ 15.6)
Навигация в меню (⇨ 11.1)

3 Кнопка Назад:
Навигация в меню (⇨ 11.1)

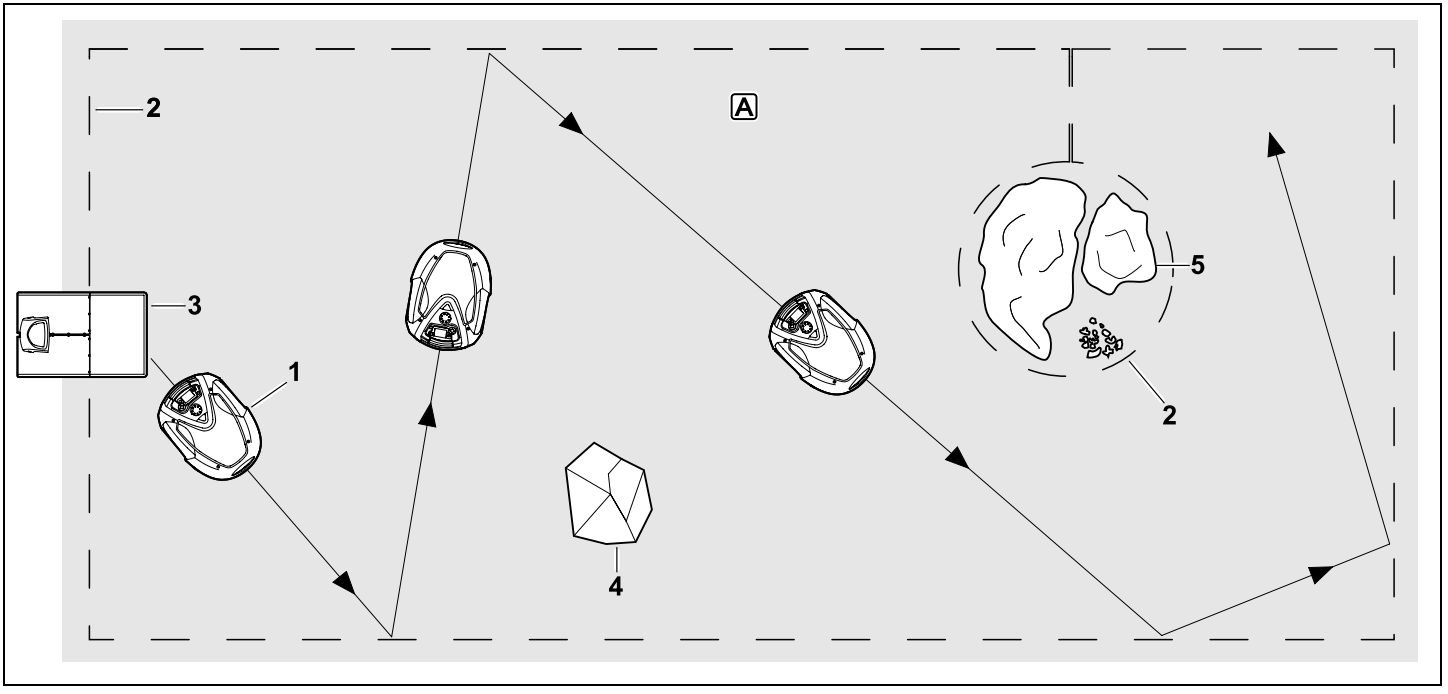
4 Кнопка кошения:
Кошение вручную (⇨ 15.6)
Кошение независимо от периодов активного времени (⇨ 15.5)

5 Датчик дождя (⇨ 11.11)

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.

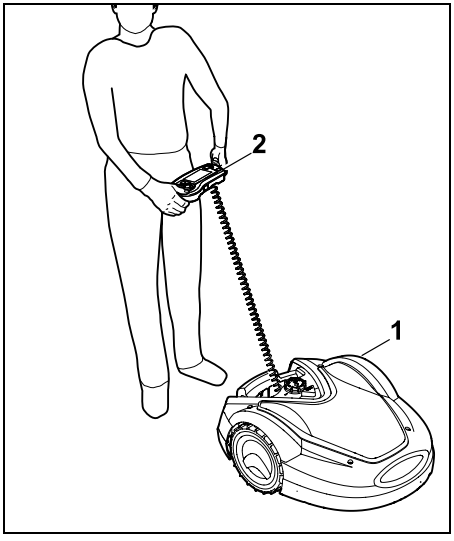
При автоматическом режиме робот-газонокосилка **в период активного времени** (⇨ 11.7) самостоятельно покидает базовую станцию и косит газон. Для зарядки аккумулятора робот-газонокосилка автоматически заезжает на базовую станцию. Когда выбран тип плана кошения «Стандартный», робот-газонокосилка косит и заряжается в течение всего активного времени. Когда выбран тип плана кошения «Динамичный», количество и длительность кошения, а также

процессов зарядки в период активного времени приводятся в соответствие полностью автоматически.

При выключенном автоматическом режиме и для кошения **независимо от периодов активного времени** его можно активировать кнопкой запуска кошения или в меню «Начало». (⇨ 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 Кошение вручную



Роботом-газонокосилкой (1) можно скашивать газон также вручную, как и обычной газонокосилкой. Для этого следует вынуть пульт управления (2), выбрать в меню «Подробнее» опцию «Кошение вручную», 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 OK 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. (⇨ 11.7)

Продолжительное нажатие кнопки STOP активирует дополнительно блокировку устройства. (⇨ 5.2)

5.2 Блокировка устройства

Перед любыми работами по техобслуживанию и очистке, перед транспортировкой, а также перед проверкой робот-газонокосилка должен быть заблокирован.
При активированной блокировке устройства запуск робота-газонокосилки невозможен.

Активирование блокировки устройства:

– нажать **кнопку STOP** и удерживать в нажатом положении,
– в меню **«Подробнее»**,
– в меню **«Безопасность»**.

Активирование блокировки устройства через меню «Подробнее»:

- В меню «Подробнее» выбрать пункт «Заблокировать iMOW®» и подтвердить кнопкой OK. (⇨ 11.8)

Активирование блокировки устройства через меню «Безопасность»:

- В меню«Подробнее» открыть подменю «Настройки» и «Безопасность». (⇨ 11.15)
- Выбрать пункт «Блок. устр-ва» и подтвердить кнопкой OK.

Деактивирование блокировки устройства:

- При необходимости вывести устройство из режима ожидания, нажав любую кнопку.
- Разблокировать робот-газонокосилку с помощью изображенной комбинации кнопок. Для этого следует нажать **кнопку кошения** и **кнопку OK** 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 OK 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 превышается, 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 Запрос PIN-кода

При активированном запросе PIN-кода и после подъема робота-газонокосилки с земли раздается звуковой сигнал тревоги, если в течение одной минуты не ввести PIN-код. (⇨ 11.15)

Робот-газонокосилка может работать только вместе с базовой станцией, входящей в комплект поставки. Другую базовую станцию необходимо согласовывать с роботом-газонокосилкой. (⇨ 11.15)

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. (⇨ 11.15)

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.

Необходимо убедиться, что пользователь физически, психически и умственно в состоянии управлять устройством и работать с ним. Если пользователь обладает физическими, психическими или умственными недостатками, он может работать с устройством только под надзором ответственного лица, или следуя его указаниям.

Следует убедиться, что пользователь достиг совершеннолетия или обучен соответствующей профессии согласно национальным правилам.

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 роботе-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.

Штекер блока питания можно подключать к электронному блоку базовой станции только в сухом и чистом состоянии.

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

Следует использовать только оригинальный аккумулятор.

Аккумулятор предназначен только для стационарной установки внутри робота-газонокосилки STIHL. Там он оптимально защищен и заряжается, если робот-газонокосилка находится на базовой станции. Запрещается использовать иное зарядное устройство. Использование неподходящего зарядного устройства может привести к опасности поражения электрическим током, перегреву или к вытеканию из аккумулятора едкой жидкости.

Запрещается вскрывать аккумулятор.

Не допускать падения аккумулятора.

Нельзя использовать поврежденный или неисправный аккумулятор.

Аккумулятор должен храниться в недоступном для детей месте.

Опасность взрыва!
Предохраняйте аккумулятор от прямых солнечных лучей, нагрева и огня, не бросайте его в огонь.

Аккумулятор можно использовать и хранить только при температуре от -10°C до +50°C.

Следует предохранять аккумулятор от дождя и влаги и не опускать в жидкость.

Не подвергать аккумулятор воздействию микроволн и высокого давления.

Не замыкать контакты аккумулятора металлическими предметами во избежание короткого замыкания. Короткое замыкание может вывести аккумулятор из строя.

Неиспользуемый аккумулятор следует держать подальше от металлических предметов (например, гвоздей, монет, украшений). Нельзя помещать аккумулятор в металлический контейнер – **опасность взрыва и пожара!**

При ненадлежащем использовании аккумулятора из него может вытечь жидкость – избегайте контакта с ней! Если жидкость все же попала на кожу, надо смыть ее водой. Если жидкость попала в глаза, обратитесь дополнительно 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.) 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 перемыкать 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 роботе-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 о возможном включении 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!»

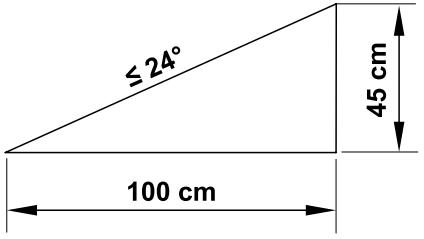
Внимание! Опасность получения травм!
Никогда не класть руки или ноги на вращающиеся детали или под них. Запрещено прикасаться к вращающемуся ножу.

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. (⇨ 11.15)

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 авторизированным 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 предписаниями.

6.10 Хранение при длительных перерывах в работе

Перед установкой на хранение

– зарядить аккумулятор (⇨ 15.8);
– активировать самый высокий уровень защиты (⇨ 11.15);
– перевести робота-газонокосилку в режим зимнего простоя. (⇨ 11.16)

Необходимо исключить вероятность пользования устройства 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, печки).

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.

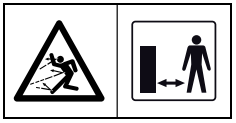
Следует обеспечить правильную утилизацию отслужившего устройства. Перед утилизацией устройство привести в непригодное состояние. Для предотвращения несчастных случаев в первую очередь надо удалить сетевой кабель блока питания и пульт управления робота-газонокосилки.

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.

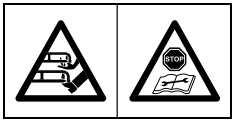
Аккумулятор необходимо утилизировать отдельно от устройства. Следует обеспечить, чтобы аккумуляторы утилизировались с соблюдением безопасности и экологичности.

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.

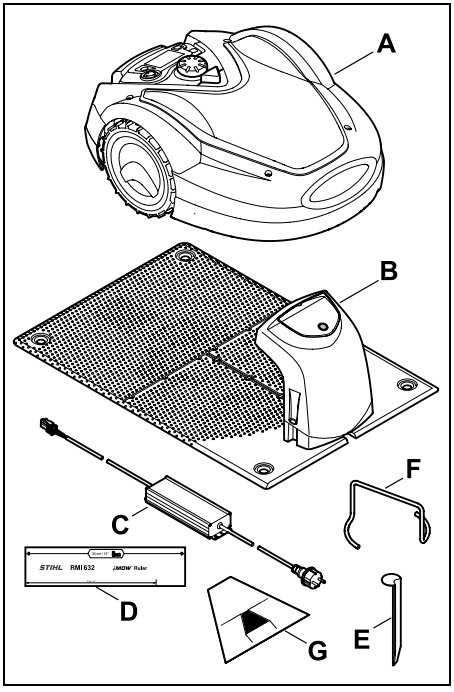
Предупреждение!
Не разрешается садиться или вставать на устройство.

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	Блок питания	1
D	Шаблон для измерения iMOW®	2
E	Крепежный колышек для базовой станции	4
F	Съемник для ведомого диска	1
G	Шаблон для прохода	1
–	Инструкция по эксплуатации	1

9. Первая установка

Для простой, быстрой и надежной установки соблюдайте технические требования и инструкции, особенно расстояние между проводами в 33 см при прокладывании. (⇨ 12.)

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.

Краткое руководство iMOW®

Для помощи пользователю робот-газонокосилка поставляется с отдельным кратким руководством по установке базовой станции и прокладке ограничительного провода. Более подробная информация приведена в соответствующих главах этой инструкции по эксплуатации. Использовать краткое руководство вместе с инструкцией по эксплуатации робота-газонокосилки.

Краткое руководство iMOW®

Уменьшенное изображение страницы 1:

Краткое руководство iMOW®

Уменьшенное изображение страниц 2 и 3:

ОСНОВНАЯ УСТАНОВКА

ПОЗИЦИОНИРОВАНИЕ ВНУТРЕННЕЙ БАЗОВОЙ СТАНЦИИ И ПРОКЛАДКА ОГРАНИЧИТЕЛЬНОГО ПРОВОДА

ИСПОЛЬЗУЙТЕ ЭТО КРАТКОЕ РУКОВОДСТВО ВМЕСТЕ С ИНСТРУКЦИЕЙ ПО ЭКСПЛУАТАЦИИ ВАШЕГО РОБОТА-ГАЗОНОКОСИЛКИ.

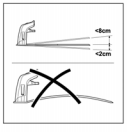
1. Перед установкой чертеж садового участка.
2. Базовую станцию установить в подходящем месте и зарядить на ней iMOW®.
3. Вывести iMOW® из режима ожидания, нажав кнопку «OK», и следовать указаниям до команды «Проложить провод».
4. Использовать, шаблон для измерений iMOW® и при необходимости шаблон для прохода для учета расстояний.
5. Продолжить установку, выполнив команду «Подсоединить провод», и далее следовать указаниям до конца.

Робот-газонокосилка STIHL iMOW® соответствует всем действующим стандартам безопасности. Однако, робот-газонокосилка iMOW® – не игрушка. В активное время робота-газонокосилки iMOW® не подпускать к рабочей зоне детей, посторонних лиц или животных.

Подготовительные мероприятия по установке:
- Предварительно скосить траву на участке до ≤ 6 см с помощью обычной газонокосилки.
- Скашиваемые участки не должны накладываться друг на друга. Минимальное расстояние между ограничительными проводами ≥ 1 м.
- Макс. расстояние между роботом-газонокосилкой iMOW® и ограничительным проводом: 35 м.
- Установить высоту скашивания для iMOW®. Рекомендация: уровень скашивания 5.
- Рекомендуется удалить источники помех, например, металлические предметы.

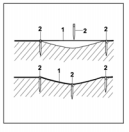
9.1/9.5/9.9

Принадлежность AKM 100 для небольших садовых участков:
Для ограничительного провода длиной ≤ 80 м.
9.9

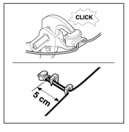


Положение базовой станции:
- В тени, защищенное, в горизонтальной плоскости
- Расстояние до закрытой зоны: ≥ 2 м
- Рекомендуется использовать розетку с защитой от перенапряжения.

9.1/12.9



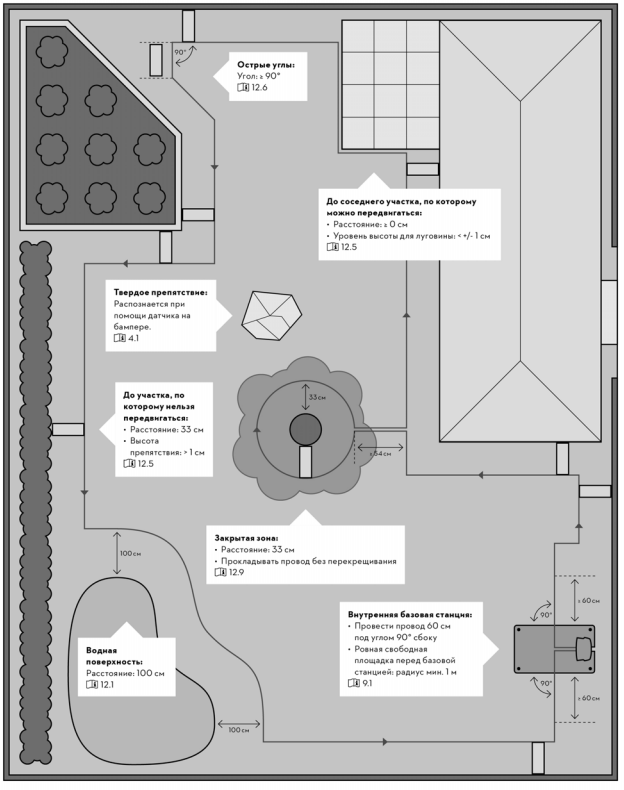
Прокладывание ограничительного провода:
Проложить ограничительный провод (1) на поверхности через равные промежутки и закрепить с помощью фиксаторов (2). При неровностях использовать дополнительные фиксаторы. Прокладывать провод без перекрещивания.
12.3



Правильная установка соединителей проводов:
Свободные неизолированные концы провода следует вставлять в соединитель провода до упора. Сдавить соединитель провода подходящими клещами, при этом следить за правильной фиксацией.
12.16

службу поддержки: https://support.stihl.com/

Инструкция по эксплуатации | Ограничительный провод | iMOW® Ruler | Шаблон для прохода

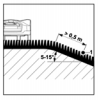


Краткое руководство iMOW®

Уменьшенное изображение страницы 4:

РАСШИРЕННАЯ УСТАНОВКА

ПОЗИЦИОНИРОВАНИЕ ВНЕШНЕЙ БАЗОВОЙ СТАНЦИИ И ПРОКЛАДКА ОГРАНИЧИТЕЛЬНОГО ПРОВОДА В ОСОБЫХ СЛУЧАЯХ



Скашиваемый участок с уклоном:
Чтобы робот-газонокосилка автоматически и без сбоев в работе осуществлял кошение на участке с уклоном, ограничительный провод должен быть проложен на уклоне (1) с соблюдением минимального расстояния от кромки участка. Расстояние: 0,5 м
12.14

Исходные точки:
Скашиваемые участки, к которым можно попасть через проход или базовую станцию, должны иметь одну исходную точку.
9.8/11.14/12.11

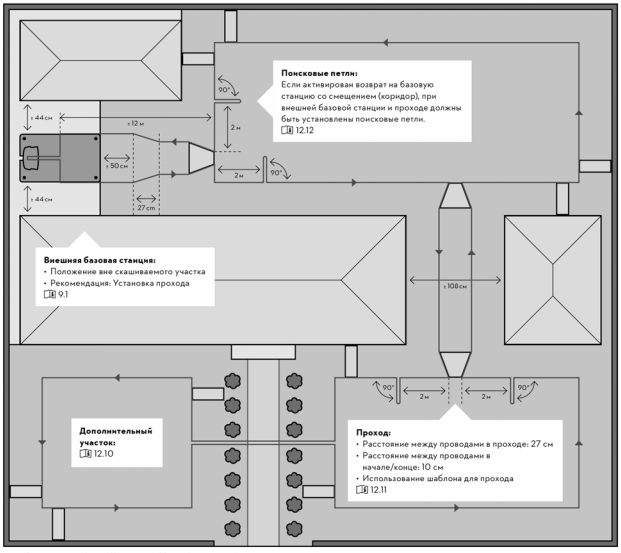


Иллюстрация не в масштабе

службу поддержки: https://support.stihl.com/ 0477-810-1867 RU-24

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.

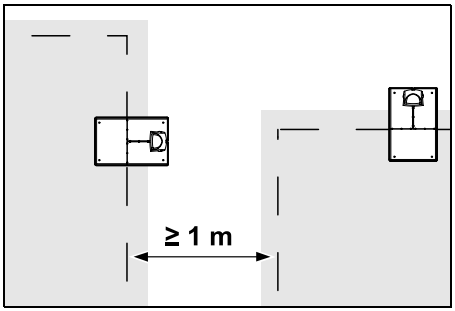
– **Рядом с подходящей розеткой.**
Подключение к сети должно находиться лишь на таком удалении от базовой станции, чтобы соответствующие силовые кабели могли быть подключены как к базовой станции, так и к сети. Не вносить изменений в силовые кабели блока питания.
Рекомендуется розетка с защитой от перенапряжения.

– **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.

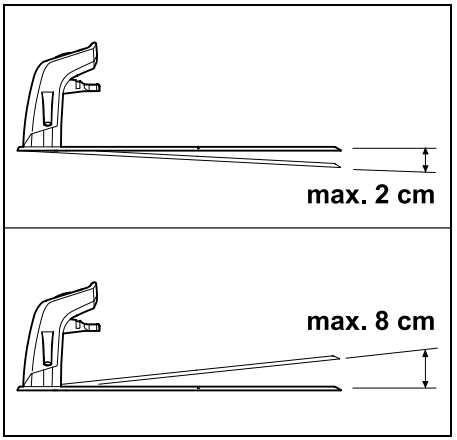
– **Горизонтальное и ровное.**

Подготовительные мероприятия:

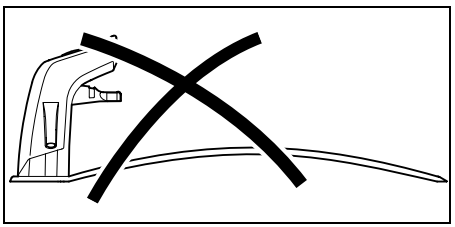
- Перед первой установкой подстричь газон обычной газонокосилкой (оптимальная высота травы макс. 6 см).
- Если грунт твердый или сухой, слегка увлажнить скашиваемый участок, чтобы облегчить вбивание фиксаторов.



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 8 см назад и 2 см вперед.

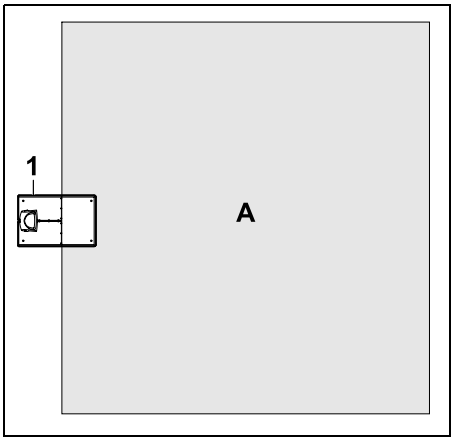


Не допускать прогибания опорной пластины. Для полного прилегания опорной пластины к поверхности необходимо устранить под ней все неровности.

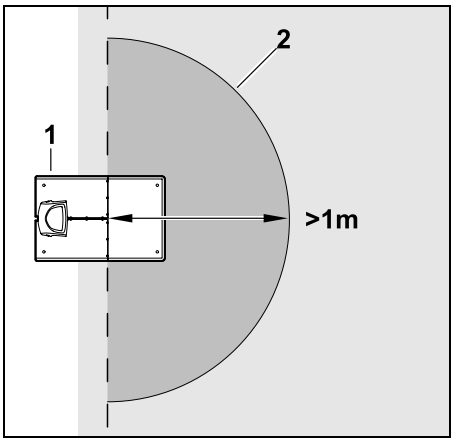
Варианты установки:

Базовая станция может быть установлена как внутренняя, так и внешняя.

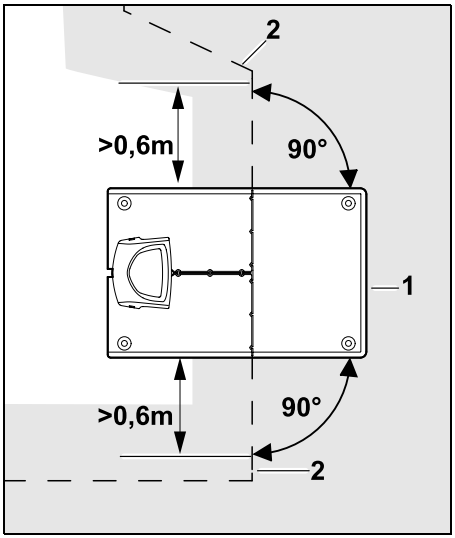
Внутренняя базовая станция:



Базовая станция (1) находится в переделах скашиваемого участка (A), установлена непосредственно на краю.

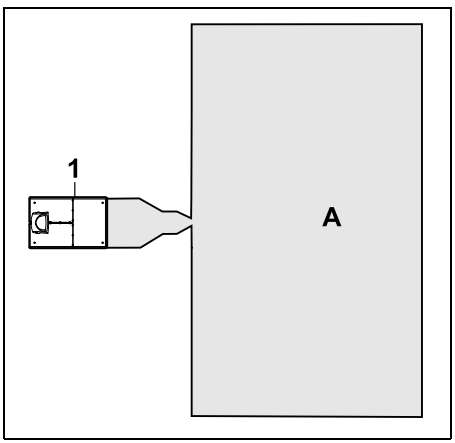


Перед базовой станцией (1) должна быть расположена ровная свободная площадка (2) с минимальным радиусом 1 м. Возвышенности или углубления необходимо выровнять.



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.

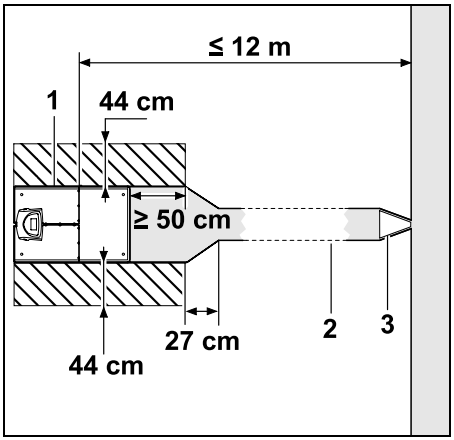
Внешняя базовая станция:



Базовая станция (1) устанавливается вне скашиваемого участка (A).

При наличии внешней базовой станции для возврата устройства на базу со смещением должны быть установлены **поисковые петли**. (⇨ 12.12)

Место, занимаемое внешней базовой станцией:



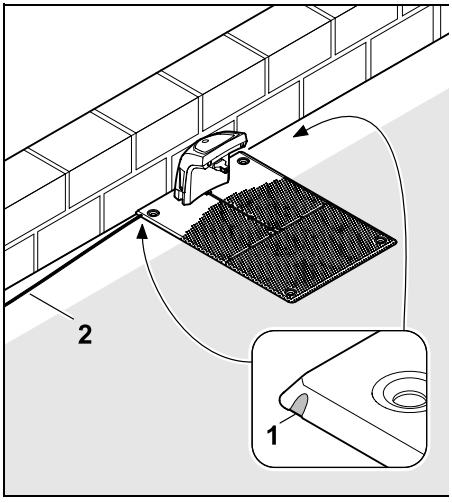
Для обеспечения работоспособности функций выезда из базовой станции и установки на нее базовая станция (1) может быть установлена с проходом (2), как показано на рисунке. Зоны вокруг базовой станции и за пределами ограничительного провода должны быть ровными и пригодными для перемещения устройства. Возвышенности 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

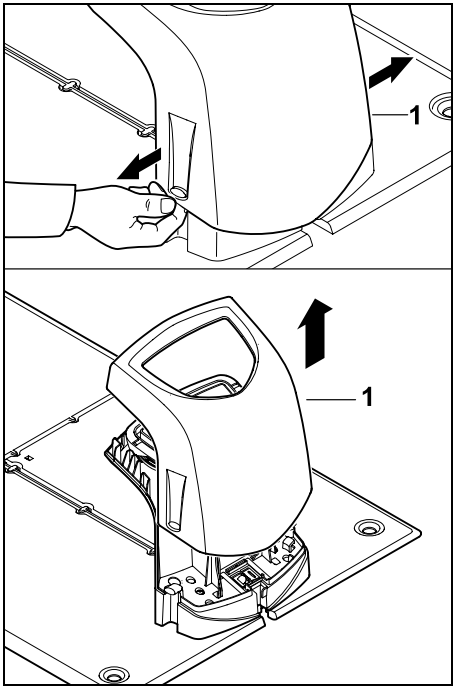
Установка базовой станции на стене:



При установке базовой станции на стене необходимо в опорной пластине с помощью пассатижей выломать перемычку (1) слева или справа для прохода сетевого кабеля (2).

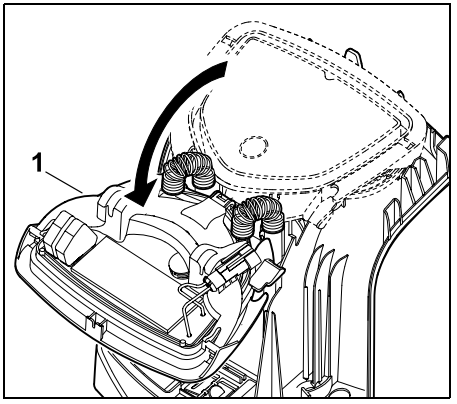
9.2 Разъемы на базовой станции

Снятие крышки:

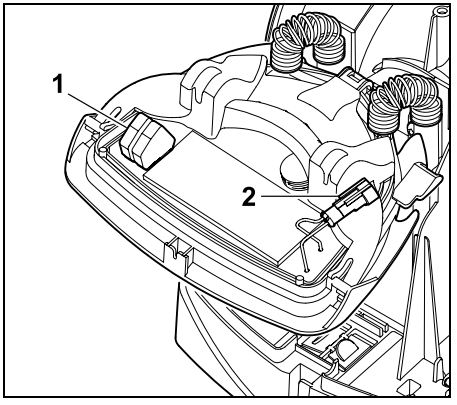


Слегка разжать бока крышки (1) слева и справа, как показано на рисунке, и снять крышку движением вверх.

Открытие панели:

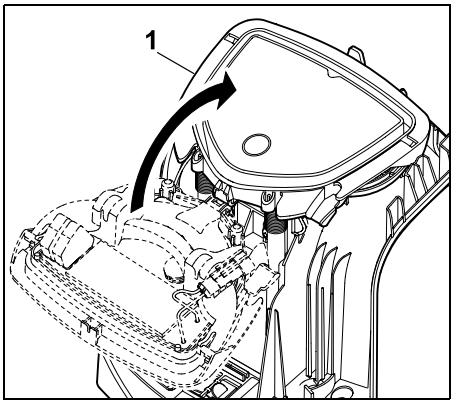


Откинуть панель (1) движением вперед. Удерживать панель в открытом состоянии, поскольку она захлопывается под действием пружинных шарниров.



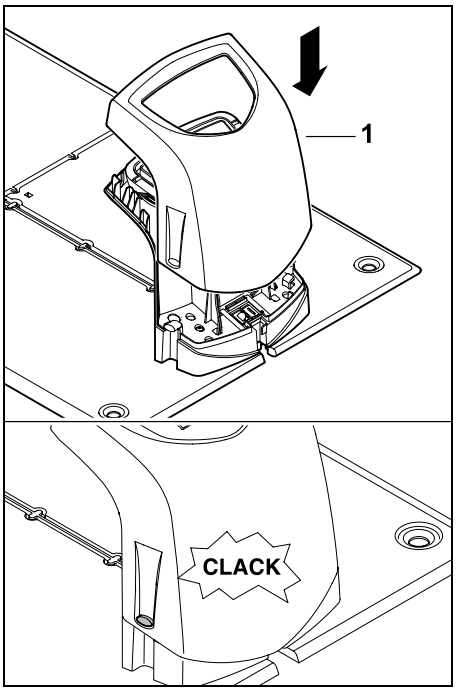
Разъемы для ограничительного провода (1) и силового кабеля (2) при закрытой панели защищены от непогоды.

Закрытие панели:



Сложить панель (1) движением назад, не допуская зажатия кабеля.

Установка крышки:

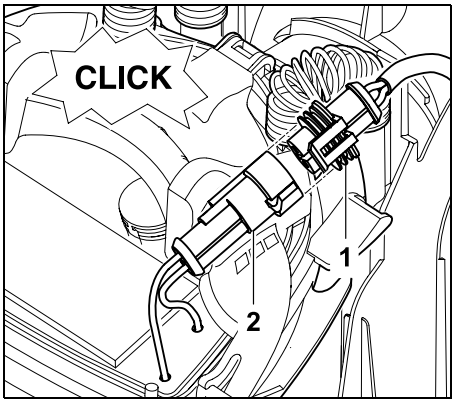


Установить крышку (1) на базовую станцию и защелкнуть ее, не зажимая при этом кабели.

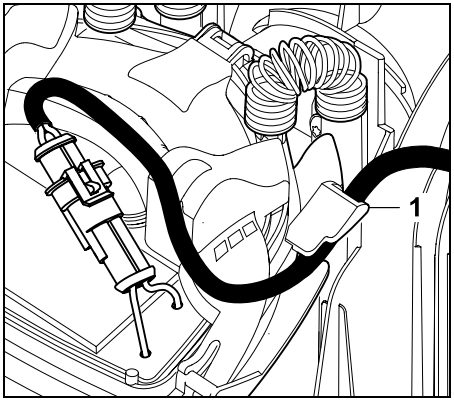
9.3 Подключение сетевого провода к базовой станции

Примечание:
Розетка и вилка должны быть чистыми.

- Снять крышку базовой станции и откинуть панель. (⇨ 9.2)

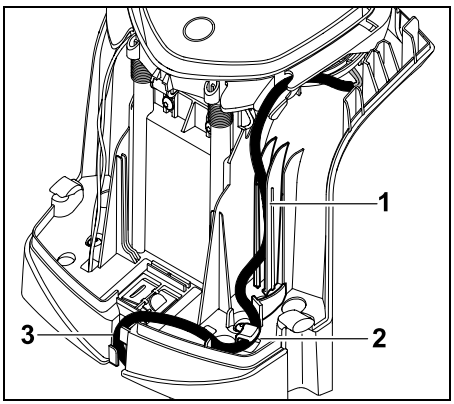


Подсоединить разъем блока питания (1) к штекеру базовой станции (2).



Вставить силовой кабель в держатель кабеля (1) на панели.

- Закрыть панель. (⇨ 9.2)

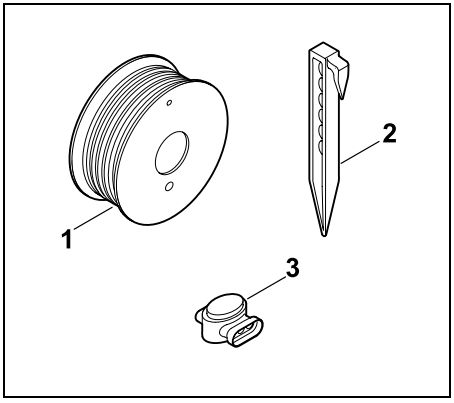


Вдавить силовой кабель в держатель (1), как показано на рисунке, и протянуть его к блоку питания через зажим для разгрузки кабеля от натяжения (2) и кабельный канал (3).

- 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.

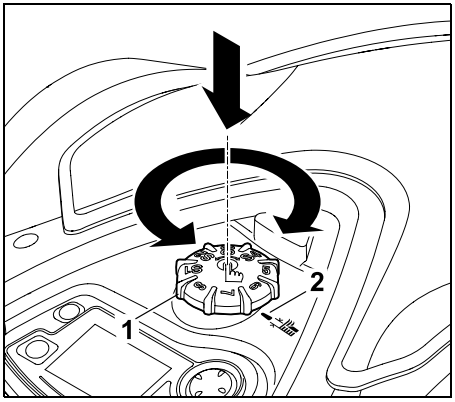
9.5 Регулировка высоты скашивания

В первые несколько недель, пока ограничительный провод не зарастет травой, следует установить высоту скашивания не ниже **уровня 5**, чтобы обеспечить безопасную работу.

Уровни **S1**, **S2, S3** и **S4** представляют собой особые параметры скашивания для очень ровных газонов (неровность почвы < +/-1 см).

Минимальная высота скашивания:
Уровень S1 (20 мм)

Максимальная высота скашивания:
Уровень 8 (60 мм)



Нажать на поворотную ручку (1) и повернуть ее. Ручка снова зафиксируется, если отпустить ее. Маркировка (2) указывает на установленную высоту скашивания.

Поворотную ручку можно снимать с регулировочного элемента движением наверх. Такая конструкция обеспечивает безопасность и исключает возможность подъема и переноса устройства за поворотную ручку.

9.6 Указания по первой установке

Для установки робота-газонокосилки предназначен 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.

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). (⇨ 11.16)

Подготовительные мероприятия:

- Перед первой установкой подстричь газон обычной газонокосилкой (оптимальная высота травы макс. 6 см).
- Если грунт твердый или сухой, слегка увлажнить скашиваемый участок, 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.)

При использовании меню следует соблюдать инструкции, приведенные в главе «Указания по управлению». (⇨ 11.1)

Кнопка управления позволяет выбирать опции, пункты меню или экранные клавиши.

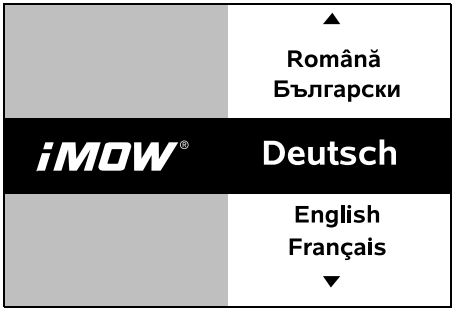
Путем нажатия **кнопки OK** открывается подменю или подтверждается совершенный выбор.

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.)

9.7 Установка языка, даты и текущего времени

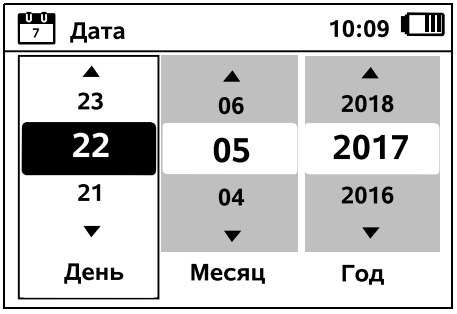
- Нажатие любой кнопки пульта управления активирует устройство и тем самым мастера установки.



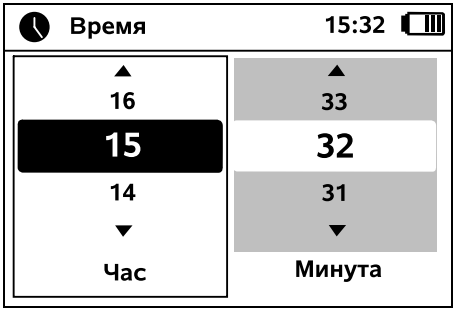
Выбрать нужный язык системы и подтвердить кнопкой OK.

Подтвердить выбор языка кнопкой OK или выбрать «Изменить», после чего повторить выбор языка.

- При необходимости ввести 9-значный серийный номер робота-газонокосилки. Этот номер отпечатан на заводской табличке (наклейка в отделении под пультом управления).



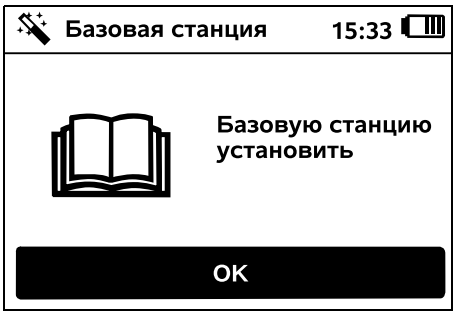
Установить текущую дату с помощью кнопки управления и подтвердить кнопкой OK.



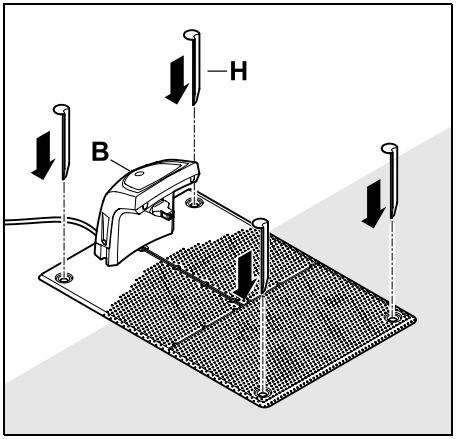
Установить текущее время с помощью крестовой кнопки управления и подтвердить кнопкой OK.

9.8 Установка базовой станции

Учитывать главу «Указания по базовой станции» (⇨ 9.1) и примеры установки (⇨ 27.) в данной инструкции по эксплуатации.



- Подключить силовой кабель к базовой станции. (⇨ 9.3)
- При установке базовой станции на стене силовой кабель прокладывается под опорной пластиной. (⇨ 9.1)



Зафиксировать базовую станцию (B) в нужном месте с помощью четырех колышков (H).

- Блок питания следует установить за пределами скашиваемого участка, защитив его от прямых солнечных лучей, влаги и сырости. При необходимости закрепить на стене.

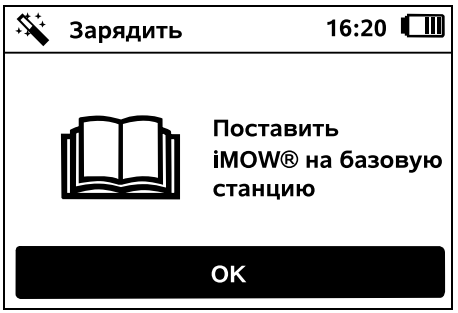
Надлежащая работа блока питания гарантируется только при **температуре окружающей среды** от **0 °C** до **40 °C**.

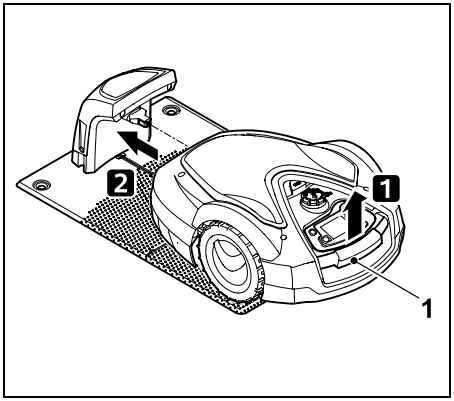
- Все силовые кабели следует прокладывать за пределами скашиваемого участка, в частности, вне диапазона захвата ножа косилки, а также следует фиксировать в почве или прятать в кабелепровод.
- Силовой кабель необходимо разматывать вблизи базовой станции во избежание создания помех сигналу провода.
- Вставить 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 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). (⇨ 11.14)





Приподнять робота-газонокосилку за ручку (1), чтобы разгрузить приводные колеса. Переместить устройство на передних колесах на базовую станцию.

Затем на пульте управления нажать кнопку OK.

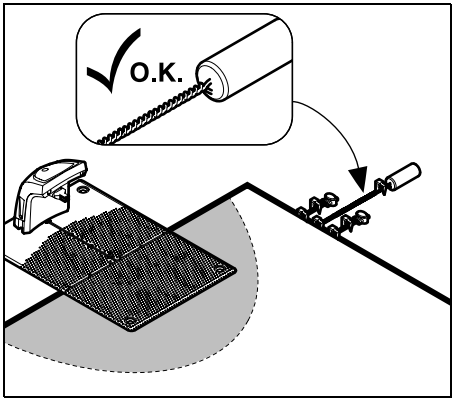
Если аккумулятор разряжен, то после установки устройства на базовую станцию в правом верхнем углу дисплея вместо символа аккумулятора появится символ сетевого штекера, и, пока прокладывается ограничительный провод, осуществляется зарядка аккумулятора. (⇨ 15.8)

9.9 Прокладка ограничительного провода

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 небольших скашиваемых участках при длине провода меньше 80 м вместе с ограничительным проводом необходимо установить специальную принадлежность **AKM 100**. Если длина провода слишком мала, базовая станция подает мигающий сигнал SOS, и сигнал провода не отправляется.



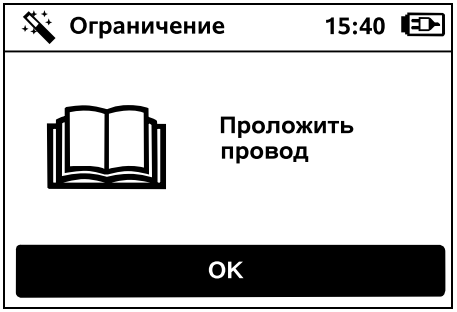
Использовать только оригинальные фиксаторы и оригинальный ограничительный провод. Установочные комплекты с необходимыми монтажными материалами входят в перечень принадлежностей и имеются в наличии у дилеров STIHL. (⇨ 18.)

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. (⇨ 12.1)
– Расположение **базовой станции** (⇨ 9.1)
– Положение **ограничительного провода**
  За короткий срок ограничительный провод врастает 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)

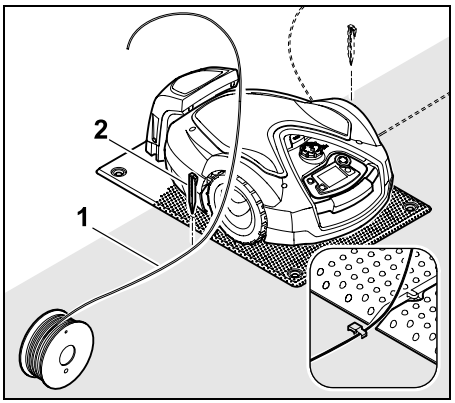
Ограничительный провод должен прокладываться непрерывной ограничительной петлей вокруг всего скашиваемого участка.
Максимальная длина: **500 м**

Ни в какой точке робот-газонокосилка не должен находиться на расстоянии более 35 м от ограничительного провода, иначе сигнал провода не будет распознаваться.

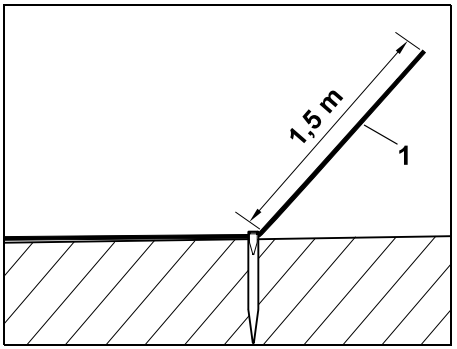


Ограничительный провод следует прокладывать от базовой станции. Необходимо понимать разницу между **внутренней** и **внешней базовой станцией**.

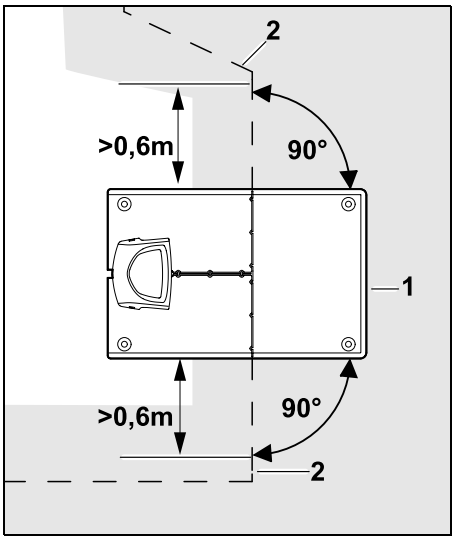
Начало на внутренней базовой станции:



Ограничительный провод (1) **слева** или **справа** от опорной пластины закрепить с помощью фиксатора (2) на грунте рядом с выходом провода.



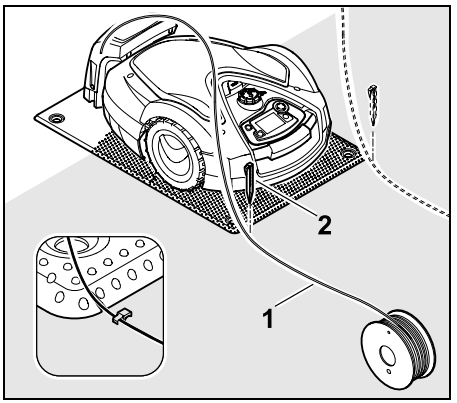
Оставить свободный конец провода (1) длиной прим. **1,5 м**.



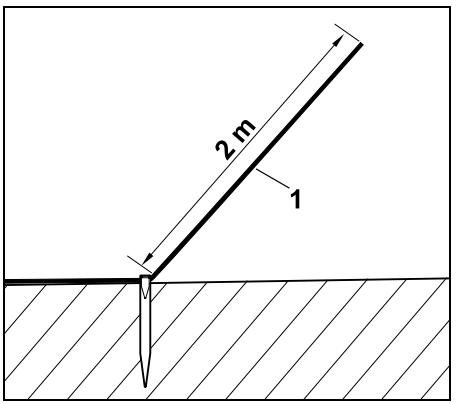
Перед базовой станцией (1) и за ней проложить ограничительный провод (2) по прямой на расстоянии **0,6 м** под прямым углом к опорной пластине. Затем ограничительный провод должен проходить по кромке скашиваемого участка.

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. (⇨ 11.13)

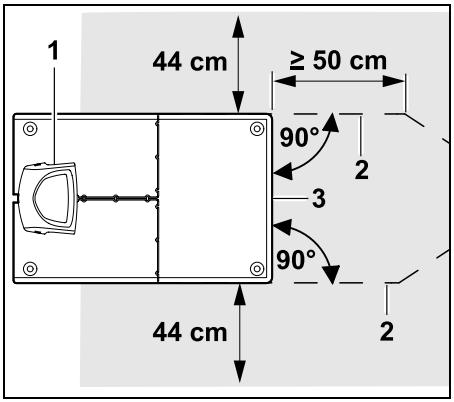
Начало на внешней базовой станции:



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**.

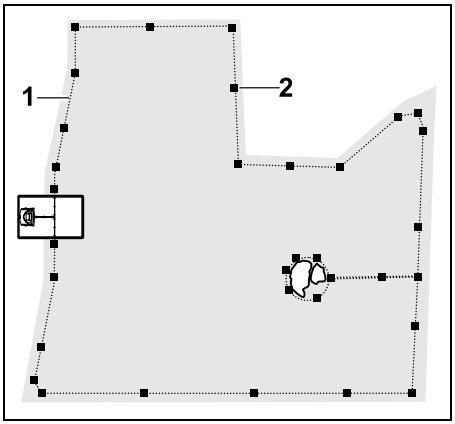


Перед базовой станцией (1) и за ней проложить ограничительный провод (2) на расстоянии 50 см под прямым углом к опорной пластине. После этого можно установить проход (⇨ 12.11) или проложить ограничительный провод по кромке скашиваемого участка.

Сбоку от опорной пластины (3) должно оставаться свободное пространство с минимальной шириной 44 см для передвижения робота-газонокосилки.

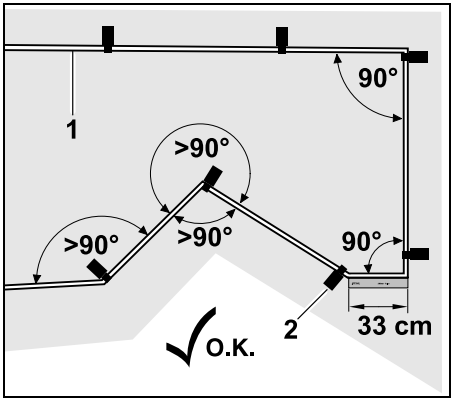
Более подробная информация об установке внешней базовой станции приведена в главе «Примеры установки». (⇨ 27.)

Прокладка провода по скашиваемому участку:



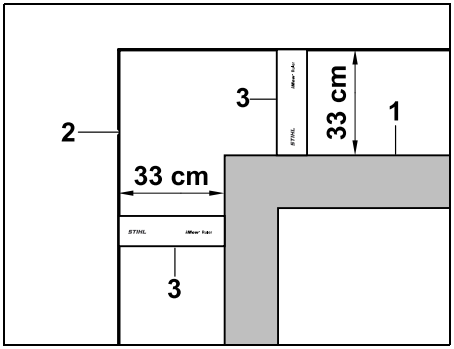
Уложить ограничительный провод (1) вокруг скашиваемого участка и вокруг возможных препятствий (⇨ 12.9), закрепить его на почве фиксаторами (2). Проверять расстояния с помощью шаблона для измерения iMOW®. (⇨ 12.5)

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.

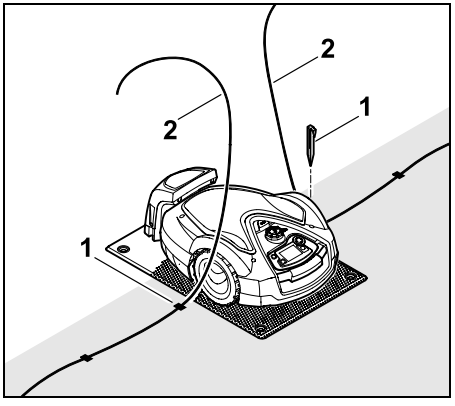


При укладке провода вокруг таких высоких препятствий, как стены или высокие клумбы (1), необходимо предусмотреть в углах увеличенное расстояние от провода, чтобы робот-

газонокосилка не задевал препятствие. Проложить ограничительный провод (2) с помощью шаблона для измерения iMOW® (3), как показано на рисунке.

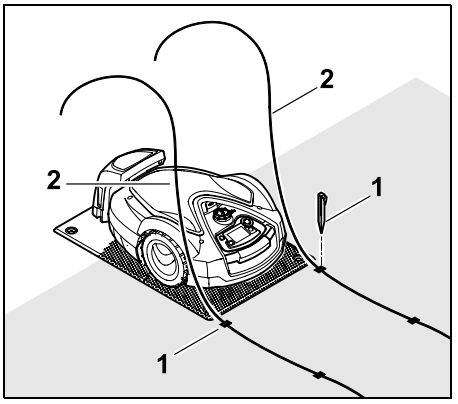
- При необходимости удлинить ограничительный провод с помощью входящих в комплект поставки соединителей провода. (⇨ 12.16)
- При наличии нескольких взаимосвязанных скашиваемых участков следует установить дополнительные участки (⇨ 12.10) или соединить скашиваемые участки проходами. (⇨ 12.8)

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:



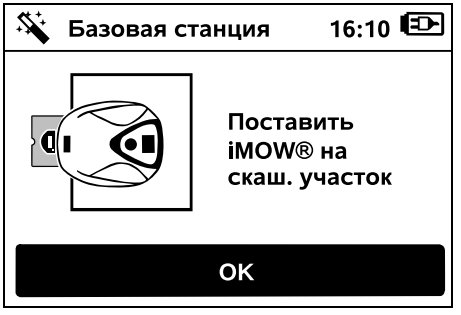
Последний фиксатор (1) вбивать либо слева, либо справа за опорной пластиной, непосредственно рядом с выходом провода. Обрезать ограничительный провод (2), оставить свободные концы провода длиной прим. 2 м.

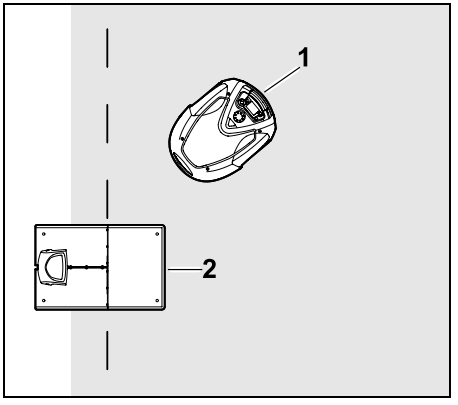
Завершение укладки провода:

- 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 OK.

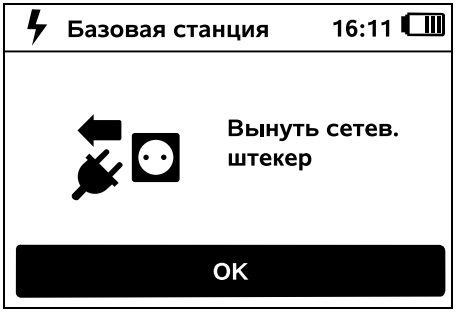
Если уровня заряда аккумулятора недостаточно для выполнения оставшихся этапов мастера установки, появляется соответствующее сообщение. В этом случае следует оставить робота-газонокосилку на главной базовой станции и зарядить аккумулятор.
Переход к следующему этапу мастера установки нажатием кнопки OK возможен лишь при достижении необходимого напряжения аккумулятора.

9.10 Подсоединение ограничительного провода

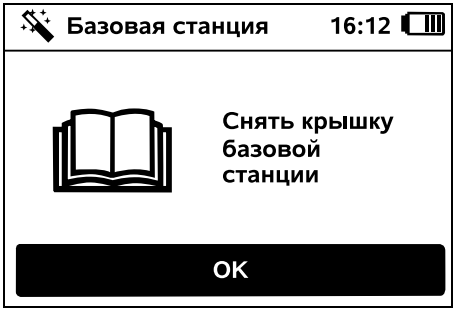




Поставить робота-газонокосилку (1) за базовой станцией (2) внутри скашиваемого участка, как показано на рисунке, затем нажать кнопку OK.

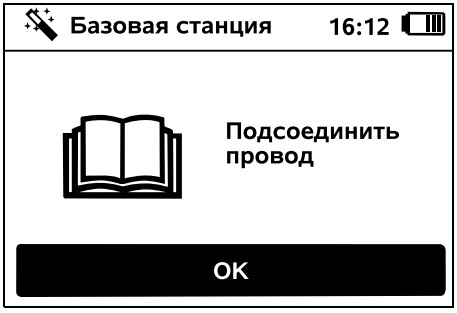


Отсоединить штекер блока питания от электросети, после этого нажать кнопку OK.

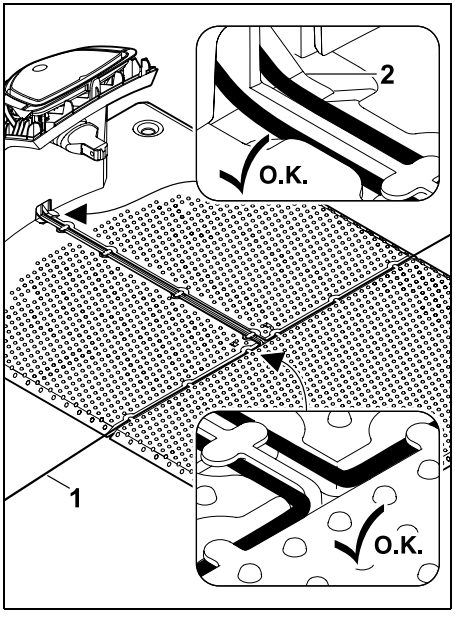


Снять крышку. (⇨ 9.2)

Затем на пульте управления нажать кнопку OK.

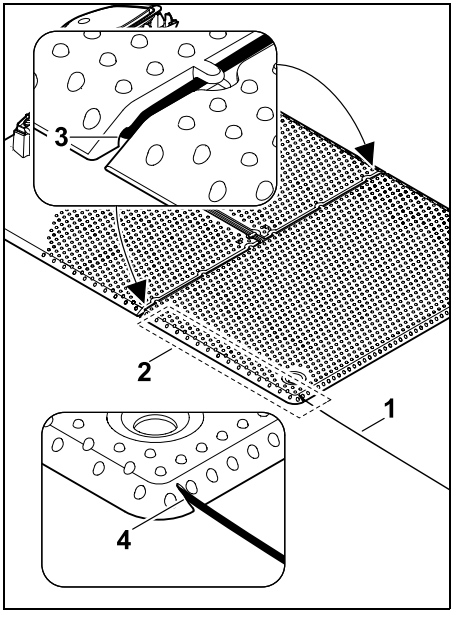


Ограничительный провод на внутренней базовой станции:

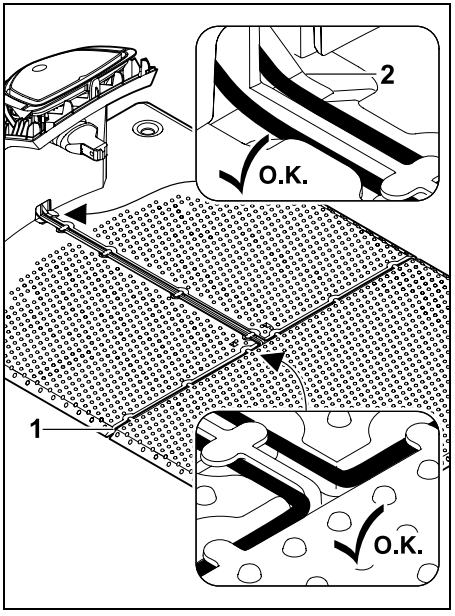


Вложить ограничительный провод (1) в держатели кабеля опорной пластины и вставить его в цоколь (2).

Ограничительный провод на внешней базовой станции:



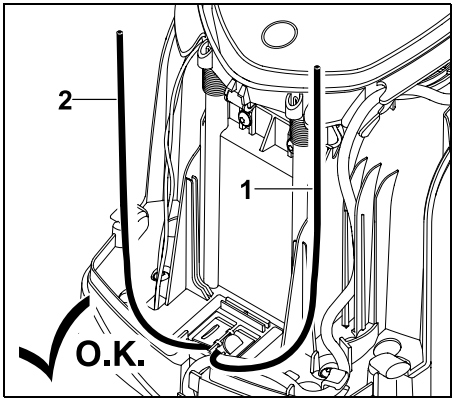
Проложить ограничительный провод (1) в зоне (2) под опорной пластиной. Для этого провод заправить в выходы (3, 4), при необходимости ослабляя колышки.



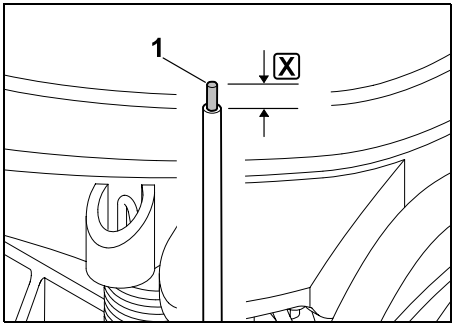
Вложить ограничительный провод (1) в держатели кабеля опорной пластины и вставить его в цоколь (2).

Подсоединение ограничительного провода:

Указание:
Обращать внимание на чистоту контактов (не корродированные, не грязные и т. д.).

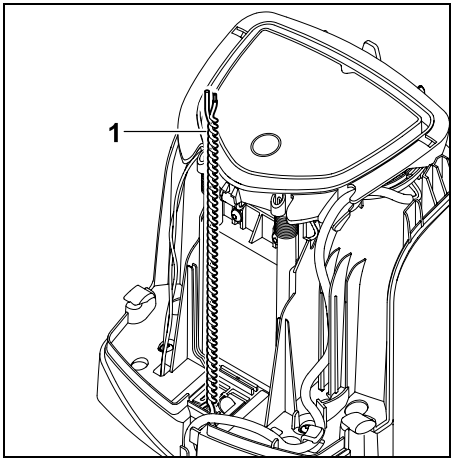


Левый (1) и правый концы провода (2) уменьшить на одинаковую длину.
Длина от выхода провода до его конца:
40 см



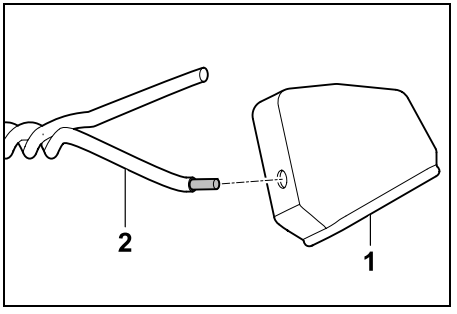
Левый конец провода (1) очистить от изоляции подходящим инструментом на заданную длину X и скрутить жилы провода.

X = 10-12 мм

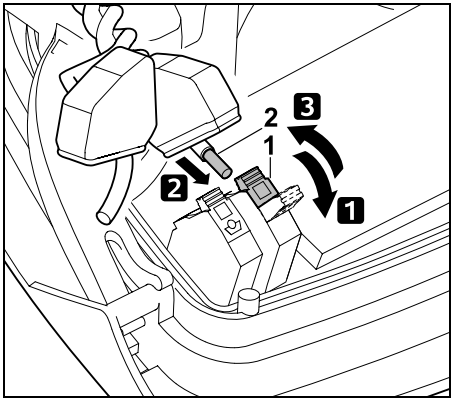


Свободные концы провода (1) скрутить так, как показано на рисунке.

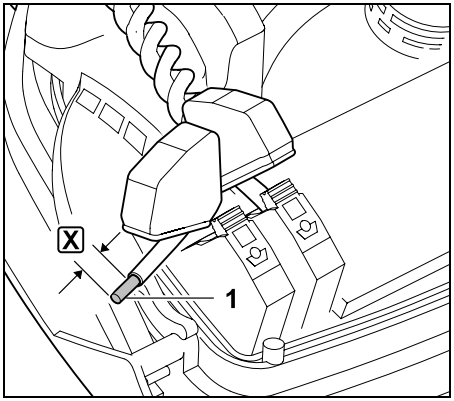
- Открыть панель и удерживать ее. (⇨ 9.2)



Надеть насадки (1) на оба конца провода (2).

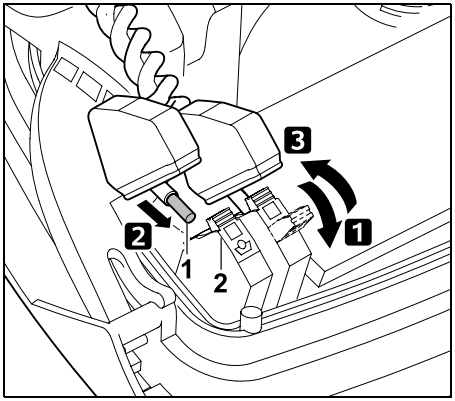


1 Открыть левый зажимной рычаг (1).
2 Неизолированные концы провода (2) ввести до упора в блок клемм.
3 Закрыть зажимной рычаг (1).

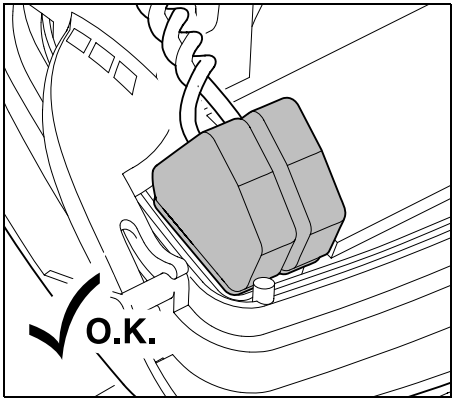


Правый конец провода (1) очистить от изоляции подходящим инструментом на заданную длину X и скрутить жилы провода.

X = 10-12 мм



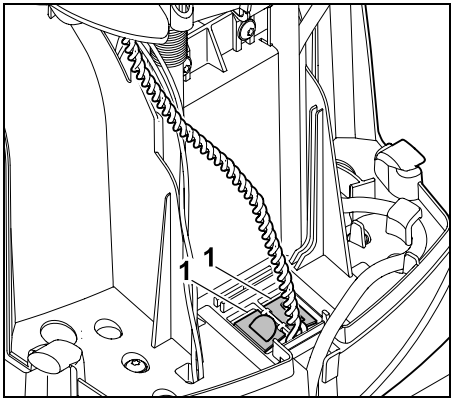
1 Открыть правый зажимной рычаг (1).
2 Неизолированные концы провода (2) ввести до упора в блок клемм.
3 Закрыть зажимной рычаг (1).



Установить насадки на блоки клемм.

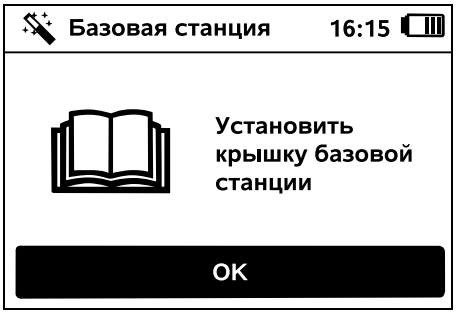
Проверить положение концов провода в блоке клемм: оба конца провода должны быть прочно зафиксированы.

- Закрыть панель. (⇨ 9.2)



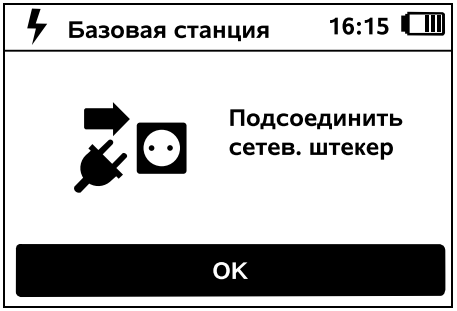
Закрыть щитки кабелепровода (1).

- После завершения работ нажать на пульте управления кнопку OK.

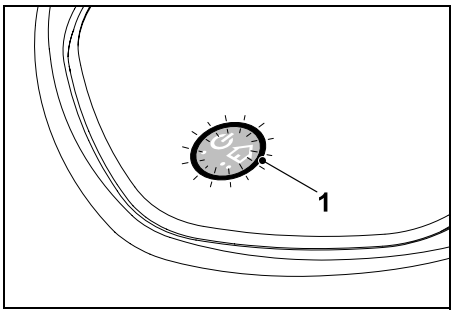


Установить кожух. (⇨ 9.2)

Затем на пульте управления нажать кнопку OK.

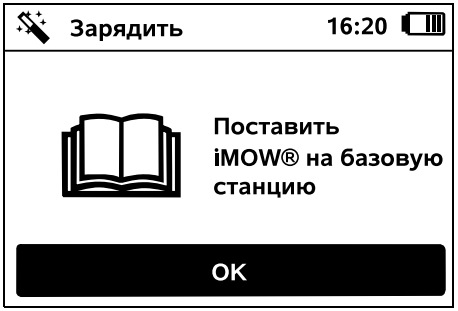


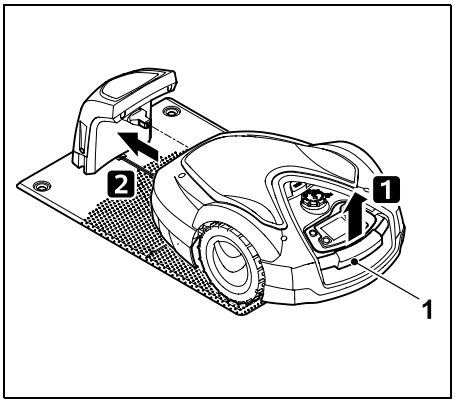
Подсоединить блок питания к электросети, после этого нажать кнопку OK.



Если ограничительный провод установлен правильно и базовая станция подключена к электросети, светится светодиод (1).

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.

9.11 Согласование робота-газонокосилки с базовой станцией

Запуск робота-газонокосилки возможен только в том случае, если он правильно принимает сигнал провода от базовой станции. (⇨ 11.15)

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 OK». Робот-газонокосилка и базовая станция согласованы надлежащим образом.

Нажатием кнопки OK следует продолжить первую установку.

RMI 632 C, RMI 632 PC:
После успешного согласования активируется режим потребления энергии «Стандартный».
(⇨ 11.10)

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)

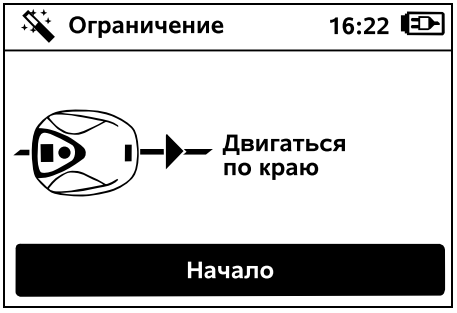
Устранение:

– Повторить согласование без принятия дополнительных мер
– Установить робот-газонокосилку на базовую станцию (⇨ 15.7)
– Правильно подключить концы ограничительного провода (⇨ 9.10)
– 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 (⇨ 9.10)
– На небольших скашиваемых участках при длине провода меньше 80 м вместе с ограничительным проводом необходимо установить специальную принадлежность AKM 100.(⇨ 9.9)
– 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.

Если невозможен корректный прием сигнала провода, а описанные меры не помогают, следует обратиться к дилеру.

9.12 Проверка установки



Объезд по краю участка осуществляется нажатием кнопки OK – при этом нож косилки не активируется.

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.

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.

Во время движения по краю следует идти за роботом-газонокосилкой и следить за тем, чтобы

– 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. (⇨ 11.14)

- 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.

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. (⇨ 11.13)

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.

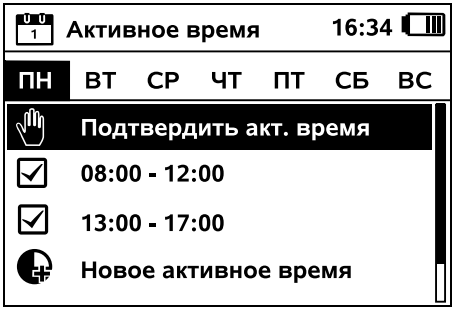
9.13 Программирование робота-газонокосилки

Ввести размер газонного участка и подтвердить кнопкой OK.

Установленные закрытые зоны или дополнительные участки в размерах скашиваемого участка не учитываются.

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.

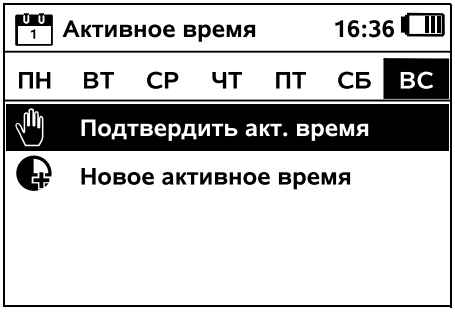
Все периоды активного времени подтверждаются кнопкой OK, отображается следующая программа на день.

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 OK.

Отображаемые **периоды активного времени** могут быть изменены. Для этого следует выбрать нужный интервал времени кнопкой управления и открыть, нажав OK. (⇨ 11.7)

Если требуются дополнительные периоды активного времени, следует выбрать пункт меню **Новое активное время** и открыть его, нажав OK. В окне выбора установить начало и конец нового периода активного времени и подтвердить кнопкой OK. 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 OK.



После подтверждения периодов активного времени на воскресенье отображается план кошения.

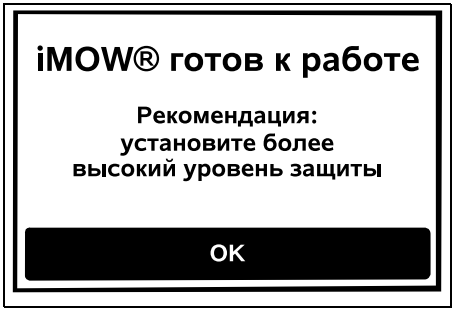
Нажатием на OK подтверждается отображаемый план кошения, после чего открывается последний этап Мастера установки.

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.

9.14 Завершение первой установки

Убрать все посторонние предметы (например, игрушки, инструменты) со скашиваемого участка.



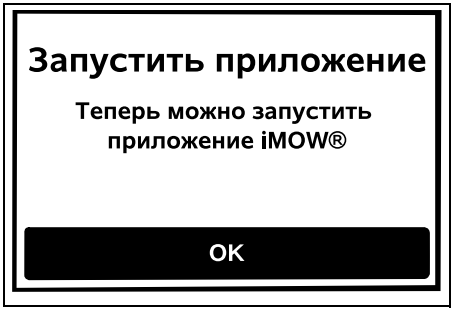
Завершить первую установку, нажав кнопку OK.

После первой установки активирован уровень защиты «Нет».

Рекомендация:
Выставить уровень защиты «Низк.», «Сред.» или «Высок.». Это гарантирует, что посторонние лица не смогут изменить настройки, а робот-газонокосилка не сможет работать с другой базовой станцией. (⇨ 11.15)

RMI 632 C, RMI 632 PC:
Дополнительно активировать защиту GPS. (⇨ 11.15)

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.

9.15 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».

OK

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 планшетного компьютера 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
- Включение и выключение автоматического режима
- Отправка робота-газонокосилки на базовую станцию
- Изменение даты и времени

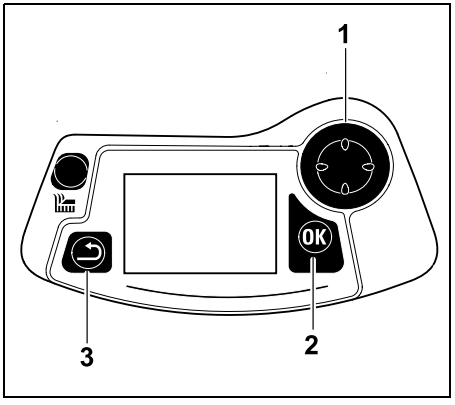
Изменение плана кошения, запуск процесса кошения, включение и выключение автоматического режима, отправка робота-газонокосилки на базовую станцию и изменение даты и времени могут стать неожиданными для окружающих людей. Поэтому перед любыми действиями робота-газонокосилки необходимо всегда предупреждать об этом находящихся на участке людей.

- Запрос информации об устройстве и местоположении робота-газонокосилки

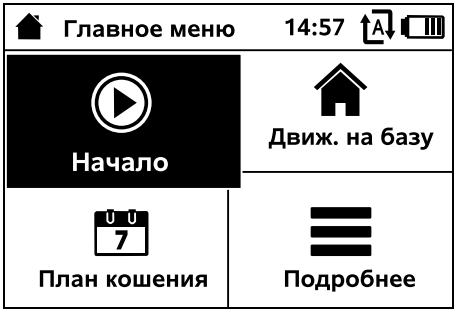
11. Меню

11.1 Указания по управлению

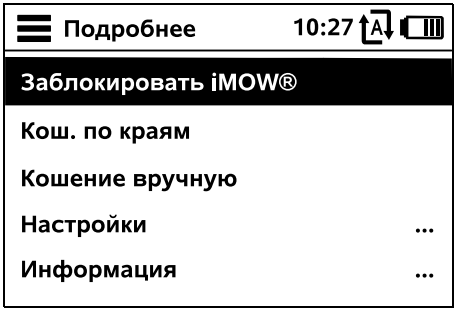
- При необходимости вынуть пульт управления. (⇨ 15.2)



Кнопка управления (1) служит для навигации по меню, настройки подтверждаются кнопкой OK (2), после чего меню открываются. Выход из меню осуществляется с помощью кнопки «Назад» (3).



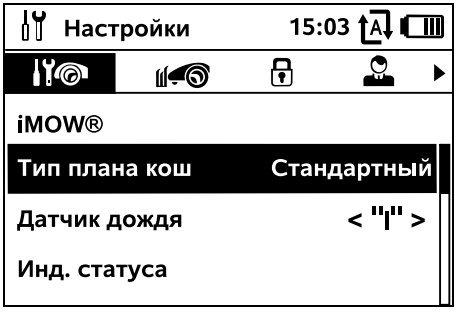
Главное меню состоит из 4 подменю, представленных в виде экранных клавиш. Выбранное подменю выделено черным цветом и открывается при нажатии кнопки OK.



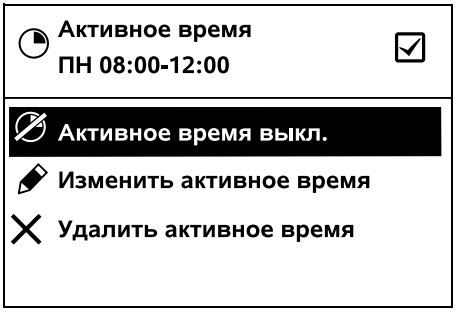
Второй уровень меню отображается в виде списка. Подменю выбираются нажатием кнопки управления вверх или вниз. Активные пункты меню в списке выделены черным цветом.

Указатель положения с правого края дисплея указывает на то, что имеются другие записи в данном разделе, перейти к которым можно при нажатии кнопки управления вниз или вверх.

Подменю открываются путем нажатия кнопки OK.

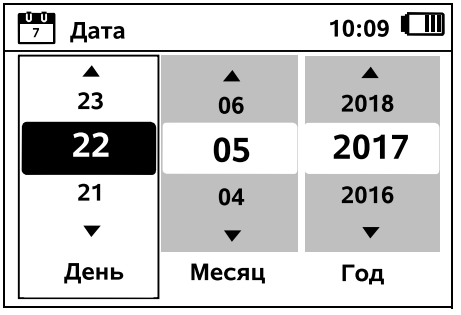


Подменю «Настройки» и «Информация» отображаются в виде вкладок.
Вкладки выбираются нажатием кнопки управления влево или вправо, подменю — нажатием кнопки управления вниз или вверх.
Активные вкладки или пункты меню выделены черным цветом.



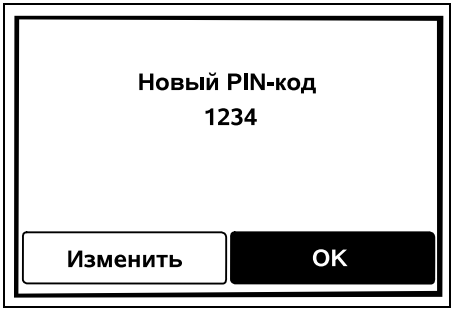
В подменю имеется список опций. Активные пункты в списке выделены черным цветом. При нажатии кнопки OK открывается окно выбора или диалоговое окно.

Окно выбора:



Установочные значения можно изменять нажатием кнопки управления. Текущее значение выделено черным цветом. Подтверждение всех значений выполняется кнопкой OK.

Диалоговое окно:

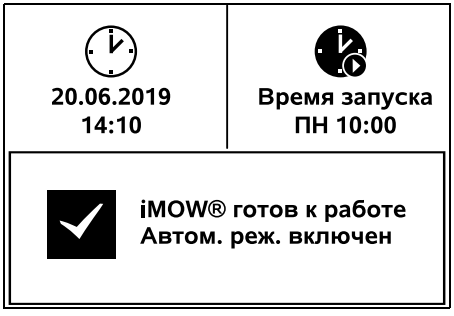


Если изменения должны быть сохранены или сообщения необходимо подтвердить, на дисплее появляется диалоговое окно. Активная экранная клавиша выделена черным цветом.

Если имеется возможность выбора, нажатие кнопки управления влево или вправо активирует соответствующую экранную клавишу.

Выбранная опция подтверждается кнопкой OK, после чего осуществляется переход к вышестоящему меню.

11.2 Индикатор статуса

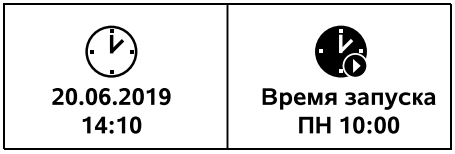


Индикатор статуса появляется,

– если режим ожидания робота-газонокосилки прерван вследствие нажатия любой кнопки,

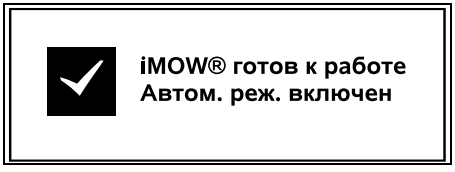
– при нажатии в главном меню кнопки «Назад»,

– во время работы устройства.



В верхней части окна индикатора имеются два конфигурируемых поля, в которых может отображаться различная информация о робота-газонокосилке или процессах кошения. (⇨ 11.10)

Информация о статусе без выполняемых действий – RMI 632, RMI 632 P:



В нижней части индикатора отображается текст «iMOW® готов к работе» вместе с приведенным на рисунке символом и статусом автоматического режима. (⇨ 11.7)

Информация о статусе без выполняемых действий – RMI 632 C, RMI 632 PC:

В нижней части индикатора отображаются название робота-газонокосилки (⇨ 10.), текст «iMOW® готов к работе» вместе с приведенным на рисунке символом, статусом автоматического режима (⇨ 11.7) и информацией о защите GPS (⇨ 11.15).

Информация о статусе во время выполнения действий – все модели:

Во время **текущего кошения** на дисплее появляются текст «iMOW® скашивает газон» и соответствующий символ. Текстовая информация и символ изменяются в зависимости от выполняемого процесса.

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».

Вернуться на базовую станцию:
Если робот-газонокосилка возвращается на базовую станцию, на дисплее появляется соответствующая причина (например, «Аккум. разрядился», «Кошение завершено»).

Зарядка аккумулятора:
При зарядке аккумулятора появляется текст «Аккумулятор заряжается».

Движение к исходной точке:
Когда робот-газонокосилка перемещается в исходную точку при запуске процесса кошения, отображается текст «Начало движения к исходной точке».

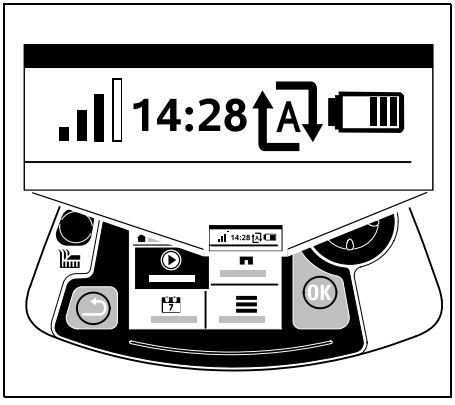
Отображение сообщений – все модели:

За пределами			
Поставить iMOW®			
на скаш. участок			
1/1	**14.05.2017**	**12:33**	**M1135**

Ошибки, нарушения и рекомендации отображаются вместе с предупреждающим символом, датой, временем и кодом сообщения. Если активно 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. Заряд аккумулятора или процесс зарядки
2. Статус автоматического режима
3. Время
4. Сигнал мобильной связи (RMI 632 C, RMI 632 PC)

1. Заряд:
Символ аккумулятора служит индикатором уровня заряда.

Нет полос – аккумулятор разряжен
1–5 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. Время:
Текущее время отображается в 24-часовом формате.

4. Сигнал мобильной связи:
Уровень сигнала мобильной сети отображается в виде 4 полос. Чем больше закрашено полос, тем лучше прием сигнала.

Небольшой символ «x» 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 OK,

– если во втором уровне меню нажимается кнопка «Назад».

1. Запуск (⇨ 11.5)
Время кошения
Исходная точка
Кошение в

2. Возврат на базовую станцию (⇨ 11.6)

3. План кошения (⇨ 11.7)
Автоматический режим
Длительность кошения
Активное время
Новый план кошения

4. Подробнее (⇨ 11.8)
Заблокировать iMOW®
Кошение по краю
Настройки
Информация

11.5 Запуск

1. Время кошения:
Время кошения может быть установлено.

2. Исходная точка:
Можно выбрать исходную точку, в которой робот-газонокосилка начинает процесс кошения. Этот выбор возможен только, если установлены исходные точки и робот-газонокосилка находится на базовой станции.

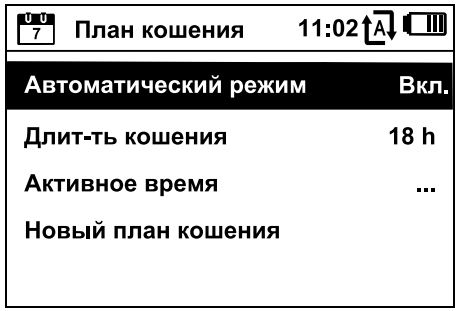
3. Кошение в:
Можно выбрать участки для скашивания. Этот выбор возможен только в том случае, если установлены дополнительные участки.

11.6 Возврат 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.)

11.7 План кошения



Автоматический режим

Вкл. - Автоматический режим включен. Робот-газонокосилка косит газон в течение следующего активного времени.

Выкл. - Все периоды активного времени отключены.

Сегодня перерыв - Робот-газонокосилка автоматически не будет двигаться до следующего дня. Этот выбор возможен только в том случае, если в текущий день еще есть доступные периоды активного времени.

Длительность кошения

Время кошения на неделю можно установить. Настройка возможна только с типом плана кошения «Динамичный». Предустановленное значение рассчитано в соответствии с размером скашиваемого участка. (⇨ 14.4)

Соблюдать указания, приведенные в главе «Изменение программы». (⇨ 15.3)

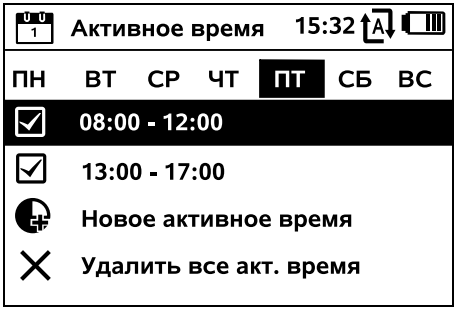
RMI 632 C, RMI 632 PC: Длительность кошения можно установить также с помощью приложения. (⇨ 10.)

Активное время

Сохраненный план кошения вызывается через меню «Активное время» в меню «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.

При выключенном автоматическом режиме весь план кошения деактивирован, а все периоды активного времени выделены серым цветом.

Если периоды активного времени **отдельного дня** нужно скорректировать, то этот день надо активировать кнопкой управления (влево или вправо) и открыть подменю **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 возможно также с помощью приложения. (⇨ 10.)

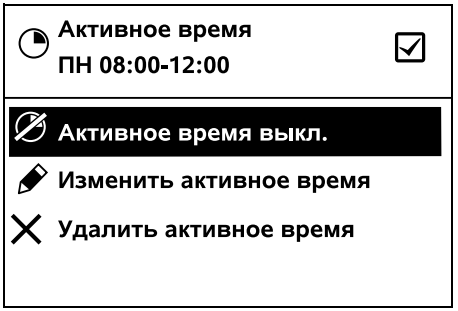
Сохраненные периоды активного времени можно выбирать и редактировать по отдельности.

Пункт меню **Новое активное время** может быть выбран, 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**.

Изменение периодов активного времени:



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**.

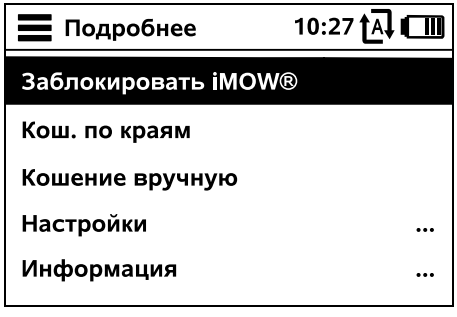
Если интервалов времени недостаточно для требуемых процессов кошения и зарядки, необходимо увеличить/дополнить периоды активного времени или сократить длительность кошения. На дисплее появляется соответствующее сообщение.

Новый план кошения

Команда **Новый план кошения** удаляет все сохраненные периоды активного времени. Запускается этап мастера установки «Программирование робота-газонокосилки». (⇨ 9.13)

Если окончание новой программы совпадает с периодом активного времени, то робот-газонокосилка запускает автоматический режим кошения после подтверждения отдельных программ дня.

11.8 Подробнее



1. Блокировка iMOW®: Активация блокировки устройства.
Для разблокировки нажать указанную комбинацию кнопок. (⇨ 5.2)

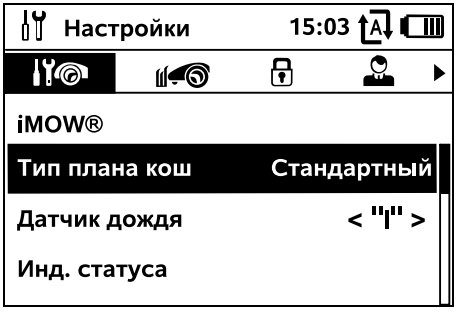
2. Кош. по краям:
После активирования робот-газонокосилка обрабатывает кромку скашиваемого участка. После прохождения круга он возвращается на базовую станцию и заряжает аккумулятор.

3. Кошение вручную:
Нажатием кнопки OK и кнопки кошения можно включить нож и косить газон в ручном режиме. Управление осуществляется с помощью кнопки управления. (⇨ 15.6)

4. Настройки(⇨ 11.9)

5. Информация(⇨ 11.17)

11.9 Настройки



1. iMOW®:
Изменение настроек устройства (⇨ 11.10)

2. Установка:
Изменение и тестирование установки (⇨ 11.13)

3. Безопасность:
Изменение настроек безопасности (⇨ 11.15)

4. Сервис:
Техническое обслуживание и сервис (⇨ 11.16)

5. Область дилера:
Меню защищено **кодом дилера**. С помощью этого меню дилер принимает различные меры по техническому обслуживанию и сервису.

11.10 iMOW® – настройки устройства

1. Тип плана кошения:

Стандартный: Робот-газонокосилка косит газон в течение всего активного времени. Только при зарядке процесс кошения прерывается. Предварительно установлен тип плана кошения «Стандартный».

Динамичный: Количество и длительность кошения, а также процессов зарядки в период активного времени приводятся в соответствие полностью автоматически.

2. Датчик дождя:
Датчик дождя может быть настроен так, чтобы кошение во время дождя прерывалось или не начиналось.

- Настроить датчик дождя (⇨ 11.11)

3. Индикатор статуса:
Выбор информации, которая должна появляться на индикаторе статуса. (⇨ 11.2)

- Настройка индикатора статуса (⇨ 11.12)

4. 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.)

5. 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.)

6. Формат даты:
Установка нужного формата даты.

7. Язык:
Установка нужного языка дисплея. По умолчанию установлен тот язык, который был выбран при первой установке.

8. Контраст:
При необходимости можно настроить контрастность дисплея.

9. Реж.потр.энер. (RMI 632 C, RMI 632 PC):
При выбранном режиме **Стандартный** робот-газонокосилка имеет постоянное Интернет-соединение, что обеспечивает доступ через приложение. (⇨ 10.)
При выбранном режиме **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.

11.11 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.

11.12 Настройка индикатора статуса

Для конфигурации индикатора статуса выбрать левую или правую индикацию с помощью кнопки управления и подтвердить кнопкой OK.

Заряд:
Индикация символа аккумулятора вместе с уровнем заряда в процентах

Ост. время:
Оставшаяся длительность кошения на текущей неделе в часах и минутах. Этот индикатор доступен только с типом плана кошения «Динамичный».

Время и дата:
Актуальная дата и текущее время

Время запуска:
Начало следующего запланированного кошения. При текущем периоде активного времени отображается текст «активирован».

Процессы кошения:
Количество всех завершенных ранее процессов кошения

Часы кошения:
Длительность всех завершенных ранее процессов кошения

Участок пути:
Общий пройденный участок пути

Сеть (RMI 632 C, RMI 632 PC):
Уровень сигнала мобильной сети с обозначением сети. Небольшой символ «x» или знак вопроса обозначает отсутствие соединения робота-газонокосилки с Интернетом. (⇨ 11.3), (⇨ 11.17)

Прием GPS (RMI 632 C, RMI 632 PC):
GPS-координаты робота-газонокосилки. (⇨ 11.17)

11.13 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.

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. 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 (⇨ 11.14)

3. Дополнительные участки:
Активирование дополнительных участков.
Не активирован – установка по умолчанию
Активирован – устанавливается, если требуется кошение на дополнительных участках. В меню «Запуск» необходимо выбрать скашиваемую площадь (основной/дополнительный участок). (⇨ 12.10)

4. 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 / Три раза / Четыре раза / Пять раз – край скашивается два/три/четыре/пять раз в неделю.

5. Проверка края:
Объезд по краю для проверки правильности прокладки провода. Запускается этап мастера установки «Проверка установки». (⇨ 9.12)

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. Переустановка:
Мастер установки перезагружается, текущий план кошения удаляется. (⇨ 9.6)

11.14 Установка исходных точек

Для установки следует либо

- запрограммировать исходные точки,

либо

- выбрать нужную исходную точку и установить ее вручную.

Программирование исходных точек:
После нажатия кнопки OK робот-

газонокосилка запускает программирующий объезд вдоль ограничительного провода. Если робот-газонокосилка не находится на базовой станции, он сначала возвращается на станцию. Все имеющиеся исходные точки удаляются.

RMI 632 C, RMI 632 PC:
Во время ознакомительного объезда определяется домашняя область робота-газонокосилки. При необходимости можно расширить уже сохраненную домашнюю область. (⇨ 14.5)

Во время передвижения можно задать до 4 исходных точек, нажав «OK», затем робот-газонокосилка снова согласовывается с базовой станцией.
Прерывание процесса программирования:
Вручную – нажатием кнопки «STOP».
Автоматически – из-за препятствий на кромке скашиваемого участка.

- Если программирующий объезд был прерван автоматически, следует откорректировать положение ограничительного провода или устранить препятствия.
- Перед продолжением программирующего объезда 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.

Завершение процесса программирования:
Вручную – после прерывания.
Автоматически – после установки устройства на базовую станцию.

Новые исходные точки сохраняются путем подтверждения кнопкой «OK».
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.

- При необходимости после программирования можно изменить частоту запуска.
- Если процесс программирования был завершен преждевременно, то робота-газонокосилку с помощью меню «Движ. на базу» следует отправить на базовую станцию. (⇨ 11.6)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
  После программирования вокруг каждой исходной точки может быть установлен **радиус** от 3 м до 30 м. По умолчанию сохраненным исходным точкам радиус не присвоен.

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 до исходных точек от базовой станции и задать частоту запуска.
Расстояние соответствует расстоянию от базовой станции до исходной точки в метрах, замеренное по часовой стрелке.
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.

11.15 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 кнопок
9. Состык. iMOW® + база

1. Блокировка устройства:
При нажатии кнопки OK активируется блокировка устройства, робот-газонокосилка больше не запускается.
При нажатии кнопки OK активируется блокировка устройства, робот-газонокосилка больше не запускается. (⇨ 5.2)

- Для отмены блокировки устройства нажать изображенную комбинацию кнопок (кнопку кошения и кнопку OK).

2. Уровень:
Можно установить 4 уровня защиты, в зависимости от уровня активируются определенные блокировки и защитные устройства.

– **Нет**:
робот-газонокосилка не защищен.

– **Низк.**:
запрос PIN-кода активирован; 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.**:
всегда необходимо вводить PIN-код.

Рекомендация:
Выставить уровень защиты «Низк.», «Сред.» или «Высок.».

- Выбрать нужный уровень и подтвердить с помощью кнопки OK, при необходимости ввести 4-значный PIN-код.

Запрос PIN-кода:
Если косилку держать поднятой за ручку дольше 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 PIN-кода 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 один из уровней 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 OK.
- Ввести новый 4-значный PIN-код и подтвердить кнопкой OK.

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.

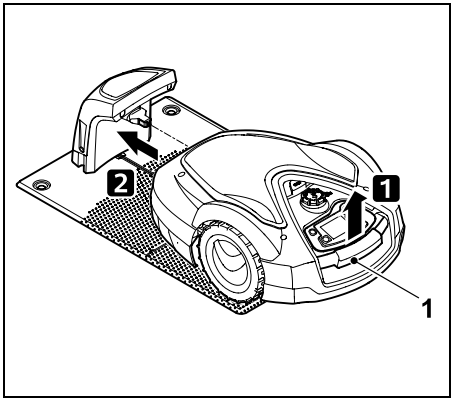
7. Звуки меню:
Включение и выключение звукового сигнала в виде щелчка, который раздается при открытии меню или подтверждении кнопкой OK.

8. Блокировка кнопок:
При включенной блокировке кнопками на пульте управления можно пользоваться только в том случае, если сначала нажать кнопку **Назад** и удерживать ее, а затем нажать кнопку управления **Вперед**.
Блокировка кнопок активируется через 2 минуты после последнего нажатия какой-либо кнопки.

9. Состык. iMOW® + база:
После замены базовой станции или ее электронных компонентов

робот-газонокосилку и входящую в комплект поставки базовую станцию необходимо согласовать (см. «Инструкцию по эксплуатации»).
После замены базовой станции или ее электронных компонентов робот-газонокосилку и базовую станцию необходимо согласовать (см. «Инструкцию по эксплуатации»).

- Установить базовую станцию и подсоединить ограничительный провод. (⇨ 9.8), (⇨ 9.10)



Приподнять робота-газонокосилку за ручку (1) и разгрузить приводные колеса. Переместить устройство на передних колесах на базовую станцию.

- После нажатия кнопки OK ввести PIN-код, после чего робот-газонокосилка ищет сигнал провода и автоматически сохраняет его. Процесс занимает несколько минут. (⇨ 9.11)

PIN-код при уровне защиты «Нет» не требуется.

11.16 Сервис

1. Замена ножа:
Установка нового ножа косилки подтверждается кнопкой OK. Счетчик обнуляется.

2. Поиск обрыва провода:
Если на базовой станции часто мигает красный светодиод, то ограничительный провод оборван. (⇨ 13.1)

- Поиск обрыва провода (⇨ 16.7)

3. Зимн.простой:
При нажатии кнопки OK робот-газонокосилка переходит в режим зимнего простоя. Настройки сохраняются, время и дата сбрасываются.

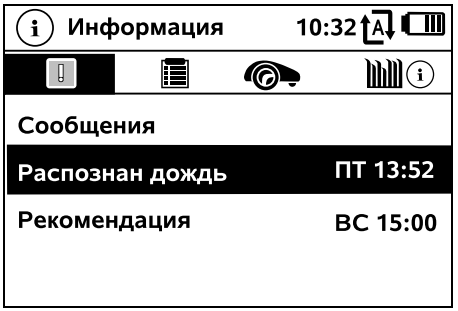
- Перед режимом зимнего простоя следует полностью зарядить аккумулятор.
- При повторном вводе в эксплуатацию вывести устройство из режима простоя, нажав любую кнопку.

4. Сброс настроек:
При нажатии OK робот-газонокосилка возвращается к заводским установкам, мастер установки запускается заново. (⇨ 9.6)

- После нажатия кнопки OK вводится PIN-код.

PIN-код при уровне защиты «Нет» не требуется.

11.17 Информация



1. Сообщения:
Список всех активных ошибок, нарушений и рекомендаций с указанием времени их появления.
При бесперебойной работе появляется текст «Нет сообщений».
Подробности сообщения появляются после нажатия кнопки «OK». (⇨ 24.)

2. События:
Список последних действий робота-газонокосилки.
Подробности события (дополнительный текст, время и код) появляются после нажатия кнопки «OK».

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

– Оставшееся время:
  Оставшаяся длительность кошения на текущей неделе в часах и минутах. Этот индикатор доступен только с типом плана кошения «Динамичный».
– Дата и время
– Время запуска:
  Начало следующего запланированного кошения
– Процессы кошения:
  Количество всех завершенных процессов кошения
– Часы кошения:
  Длительность всех завершенных процессов кошения в часах
– Участок пути:
  Общее пройденное расстояние в метрах
– Серий. №:
  Серийный номер робота-газонокосилки указан на фирменной табличке в отделении под пультом управления.
– Сервис:
  Дата последнего обслуживания, выполненного дилером STIHL
– Аккумулятор:
  Серийный номер аккумулятора
– ПО:
  Установленное программное обеспечение устройства

4. Статус газона:
Информация о газонном участке

– Скашиваемый участок в квадратных метрах:
  Значение вводится при первой установке или переустановке. (⇨ 9.6)
– Время круга:
  Длительность прохождения одного круга вокруг скашиваемого участка в минутах и секундах
– Исходные точки 1–4:
  Расстояние до соответствующей исходной точки от базовой станции в метрах, замеренное по часовой стрелке. (⇨ 11.14)
– Периметр:
  Периметр скашиваемого участка в метрах
– Кош. по краям:
  Частота кошения по краям в неделю (⇨ 11.13)

5. Статус радиомодуля (RMI 632 C, RMI 632 PC):
Информация о радиомодуле

– Спутники:
  Количество спутников в диапазоне захвата
– Положение:
  Текущее положение робота-газонокосилки; данная функция доступна при наличии должного соединения со спутниками
– Уровень сигнала:
  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
– Серий. №:
  Серийный номер радиомодуля
– Серий. № модема:
  Серийный номер модема

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. (⇨ 9.6)

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. (⇨ 9.12) 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.

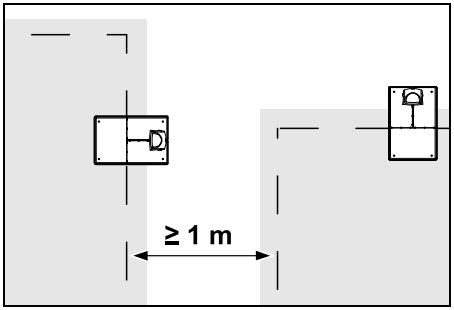
12.1 Планирование прокладки ограничительного провода

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)
- Устранить **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

На небольших скашиваемых участках при длине провода меньше 80 м вместе с ограничительным проводом необходимо установить специальную принадлежность AKM 100. (⇨ 9.9)

- **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.

Смотанные остатки ограничительного провода могут стать причиной неисправностей, поэтому их необходимо удалить.

12.2 Составление схемы скашиваемого участка

1

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** (⇨ 9.8)

– Размещение **ограничительного провода**
За короткий срок ограничительный провод врастает в почву и его больше не видно. Особенно важно пометить укладку провода вокруг препятствий. (⇨ 12.3)

– 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

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.)

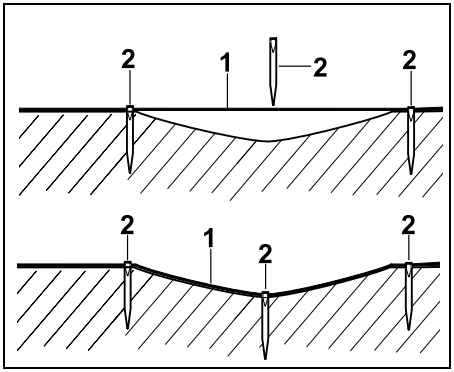
Направление прокладки провода (по часовой или против часовой стрелки) можно выбрать по необходимости.

Запрещается тянуть фиксаторы за ограничительный провод — для этого следует всегда использовать подходящий инструмент (например, пассатижи).

Нарисовать схему прокладки ограничительного провода. (⇨ 12.2)

- Установить базовую станцию. (⇨ 9.8)
- Ориентируясь на базовую станцию, уложить ограничительный провод вокруг скашиваемого участка и имеющихся препятствий (⇨ 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». (⇨ 9.9)
- Подсоединить ограничительный провод. (⇨ 9.10)

Указание:
Избегать 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.

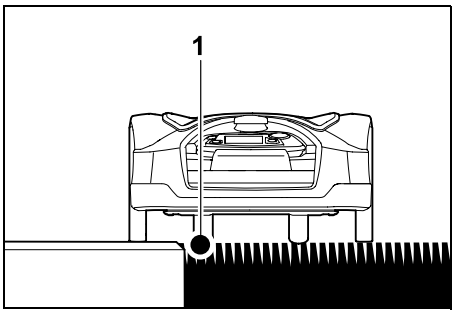
12.4 Подсоединение ограничительного провода

- 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». (⇨ 9.10)
- Установить крышку базовой станции и затем вставить сетевой штекер.

- Проверить сигнал провода. (⇨ 11.13)
- 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®

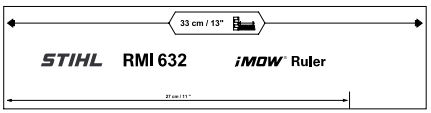


Вдоль препятствий, по которым возможно движение (например, террасы или дорожки), ограничительный провод (1) можно прокладывать **без отступа**. Робот-газонокосилка передвигается в таком случае одним задним колесом за пределами скашиваемого участка. Максимальный уровень высоты до луговины: **+/- 1 см**

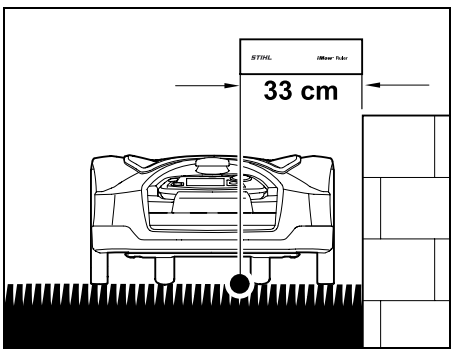
При уходе за кромкой газона следить за тем, чтобы ограничительный провод не был поврежден. При необходимости ограничительный провод следует прокладывать на небольшом расстоянии (2 - 3 см) от кромки газона.

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®.



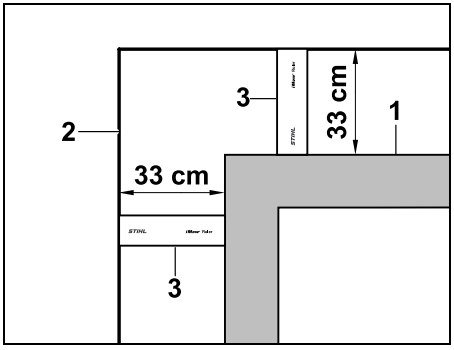
Высокое препятствие:
Расстояние между высоким препятствием и ограничительным проводом.



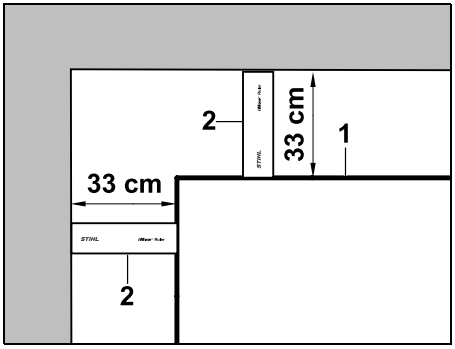
Робот-газонокосилка должен передвигаться только в пределах скашиваемого участка и не должен задевать препятствие.

За счет расстояния 33 см робот-газонокосилка двигается вдоль ограничительного провода в углу высокого препятствия, не задевая его при этом.

Прокладка провода вокруг высоких препятствий:



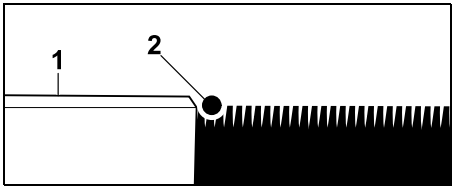
При укладке провода вокруг таких высоких препятствий (1), как стены или высокие клумбы, необходимо точно придерживаться в углах расстояния от провода, чтобы робот-газонокосилка не задевал препятствие. Проложить ограничительный провод (2) с помощью шаблона для измерения iMOW® (3), как показано на рисунке.
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:

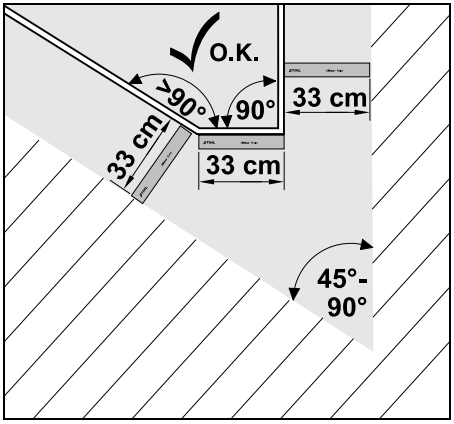
Робот-газонокосилка может передвигаться также по соседним участкам, например, по дорожкам, если преодолеваемый уровень высоты меньше **+/- 1 см**.



Разница высот до препятствий, по которым можно передвигаться (1), меньше +/- 1 см: проложить ограничительный провод (2) без соблюдения расстояния до препятствия.

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 (45°–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.

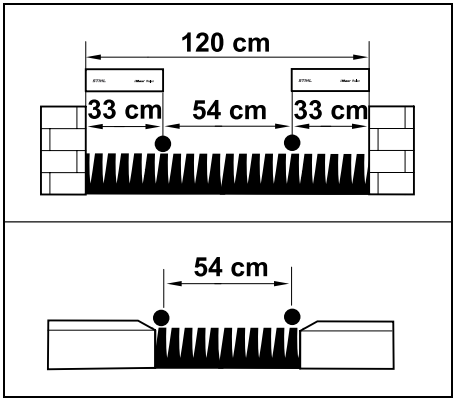
Не прокладывать провод на углах меньше 45°.

12.7 Узкие места

Если на скашиваемом участке установлено узкое место, возврат устройства на базу со смещением (коридор) должен быть отключен (⇨ 11.13) 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

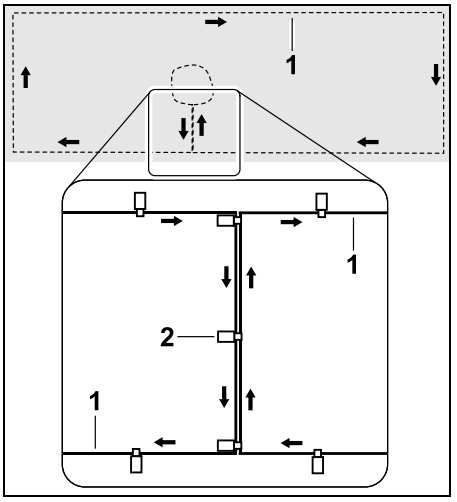
Робот-газонокосилка игнорирует сигнал ограничительного провода, если провода прокладываются параллельно и близко друг к другу. Соединительные участки должны быть установлены,

– 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,

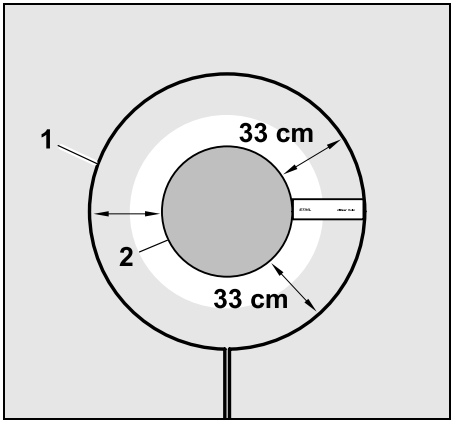
– вокруг слишком низких препятствий. Минимальная высота: 10 см

STIHL рекомендует:

- либо окружать препятствия закрытыми зонами, либо устранять их.

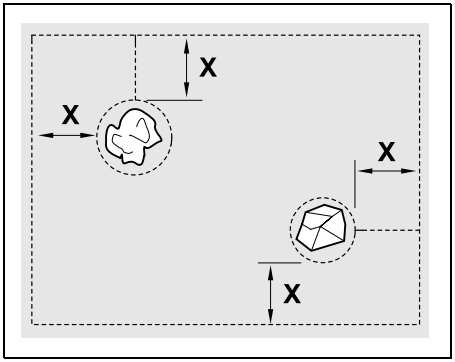
- Закрытые зоны после первой установки или корректировки проложенного провода необходимо проверять с помощью команды «Проверить край». (⇨ 11.13)

Отступ при прокладке ограничительного провода вокруг закрытой зоны: **33 см**



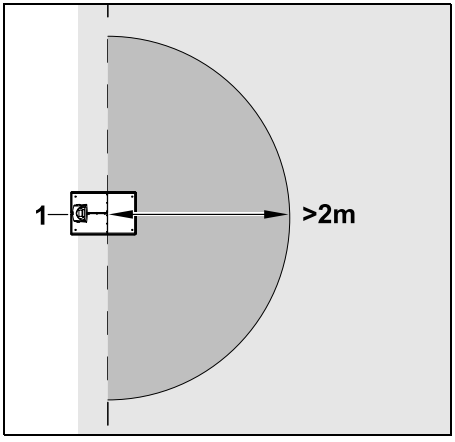
Робот-газонокосилка передвигается вдоль ограничительного провода (1), не задевая при этом препятствие (2).

Чтобы обеспечить надежную работу, закрытые зоны должны быть в целом круглыми и не должны иметь овальных, угловых или изогнутых внутрь форм.

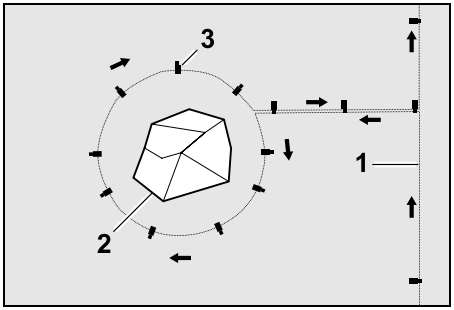


Закрытые зоны должны иметь **минимальный диаметр** 66 см. **Расстояние до контура кошения (X)** должно быть больше 54 см.

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.



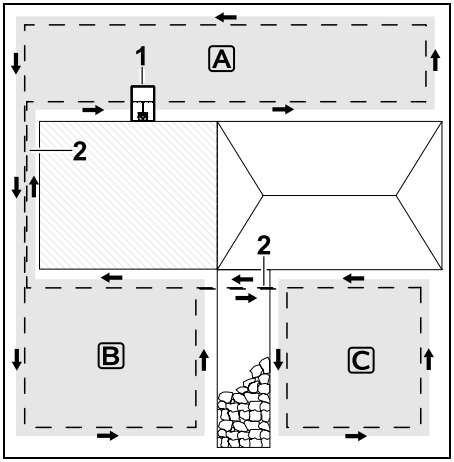
Ограничительный провод (1) проложить от кромки кошения к препятствию (2), затем вокруг него с нужным отступом (используя шаблон для измерения iMOW®) и закрепить в почве достаточным количеством фиксаторов (3). Затем проложить ограничительный провод обратно к краю кошения.

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 в меню «Запуск» (⇨ 11.5).



Базовая станция (1) устанавливается на скашиваемом участке A и обрабатывает его по плану кошения полностью автоматически. Дополнительные участки B и C соединены с соединительными участками (2) со скашиваемым участком A. 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 «Подробнее – Настройки – Установка». (⇨ 11.13)

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**.

В проходах газон скашивается только при объезде ограничительного провода. При необходимости следует активировать автоматическое кошение по краям или регулярно скашивать зону прохода вручную. (⇨ 15.6), (⇨ 11.13)

Если на скашиваемом участке установлены проходы, возврат устройства на базу со смещением (коридор) должен быть отключен (⇨ 11.13) 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.

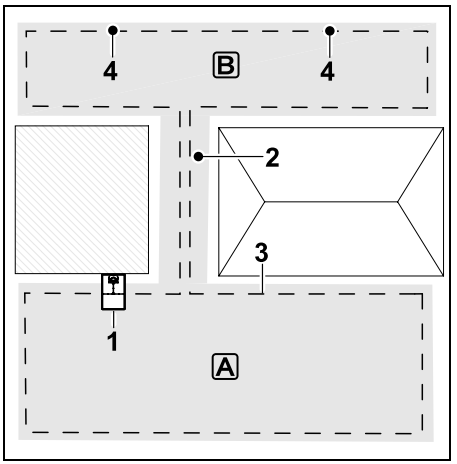
Необходимые условия:

– **Минимальная ширина** (необходимое пространство): между двумя неподвижными препятствиями: 108 см
между пригодными для движения дорожками: 27 см.

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.

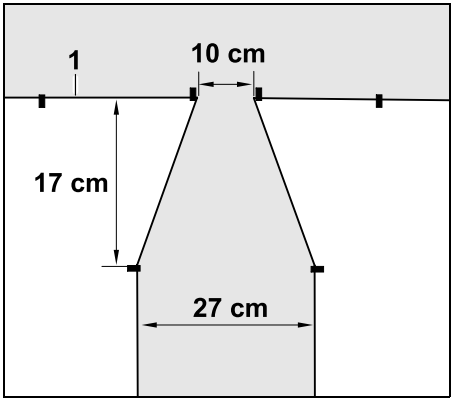
– В зоне второго скашиваемого участка определена хотя бы 1 **исходная точка**. (⇨ 11.14)



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). (⇨ 11.14)
Отдельные процессы кошения

начинаются у исходных точек в зависимости от настройки (частота запуска).

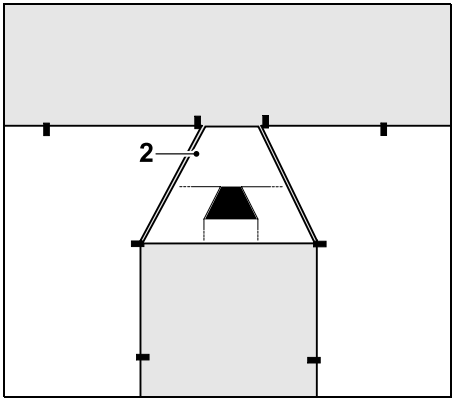
Начало и конец прохода:



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.

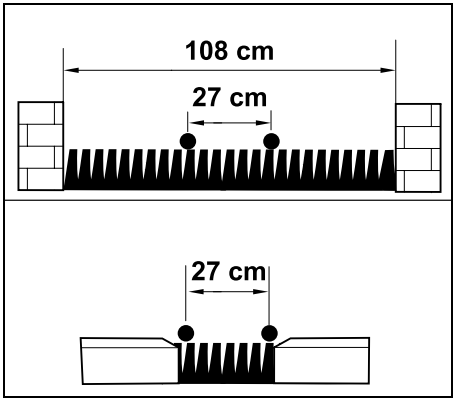
Размеры в большой степени зависят от окружающих условий и местности. На проходах с воронкообразным началом или концом всегда следует проверять проходимость этих участков роботом-газонокосилкой.

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).

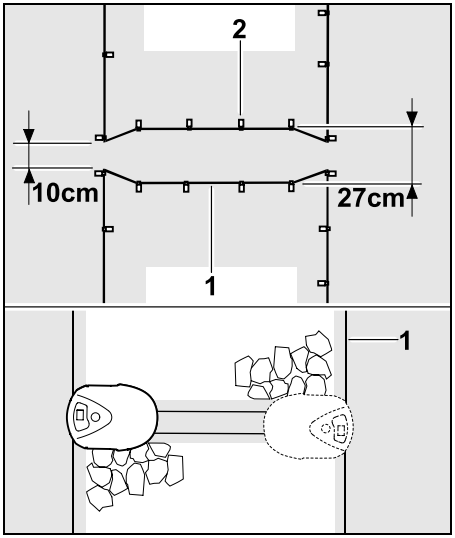
Установка прохода:



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,

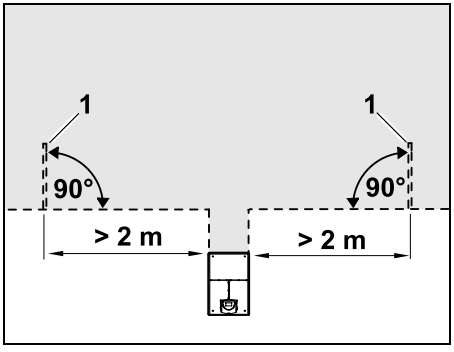
– если была установлена внешняя базовая станция,

либо

– если на скашиваемом участке имеются проходы или узкие места.

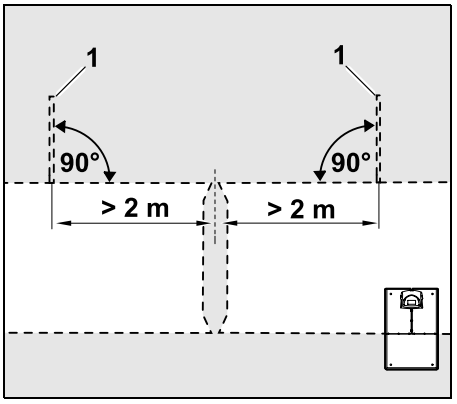
Принцип действия:
Если робот-газонокосилка перемещается вдоль ограничительного провода со смещением вовнутрь, то во время возврата на базу он пересекает одну из поисковых петель. Затем он движется к ограничительному проводу и возвращается на базовую станцию.

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**

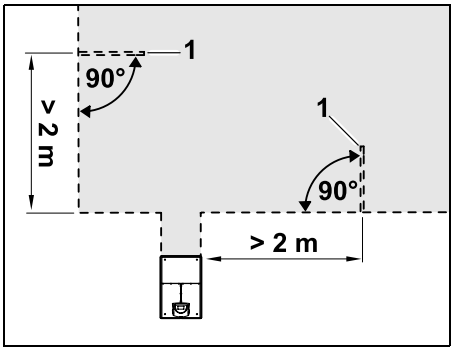
Поисковые петли при наличии проходов:



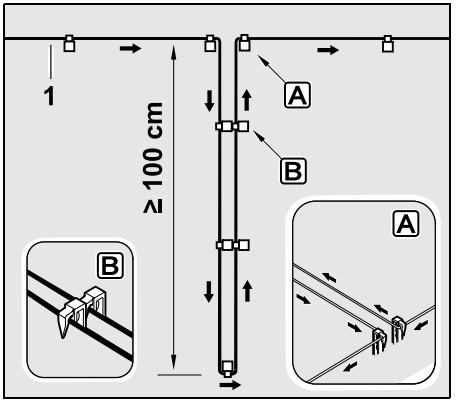
Слева и справа от въезда в проход необходимо установить две поисковые петли (1) под углом 90° относительно ограничительного провода, но только на той части скашиваемого участка, до которой можно добраться через проход.
Минимальное расстояние до въезда в проход: **2 м**

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**



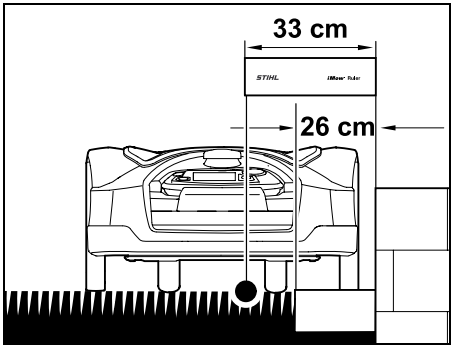
Необходимо установить поисковую петлю на газонном участке, как показано на рисунке. Ограничительный провод (1) с края A должен быть закреплен в почве двумя фиксаторами и не должен пересекаться.
Минимальная длина: **100 см**
Прокладка провода «гвоздь к гвоздю» B

- Поисковую петлю следует закреплять в почве достаточным числом фиксаторов.

12.13 Точное кошение кромок

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.

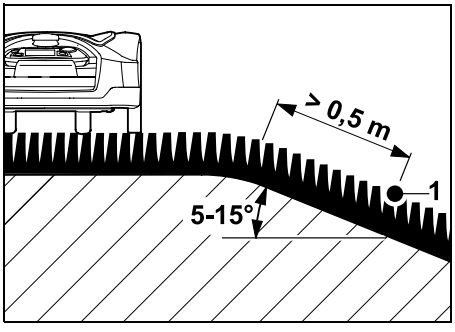
12.14 Покатая территория на скашиваемом участке

Указание:
Для надежной установки рекомендуется прокладывать ограничительный провод максимально до подъема на +/- 10° (17 %). Провод можно уложить до подъема на +/- 15° (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.

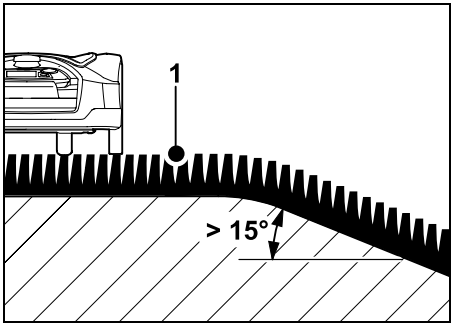
До водных поверхностей и возможных мест падения (бордюров, уступов): должно быть соблюдено расстояние не менее **100 см**.

Покатый участок с уклоном 5° - 15°:



Если на скашиваемом участке имеется покатый участок с уклоном 5° - 15°, 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.

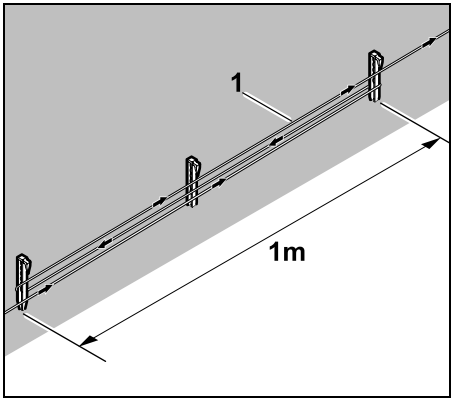
Покатый участок с уклоном > 15°:



Если на скашиваемом участке имеется покатый участок с уклоном > 15°, 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.

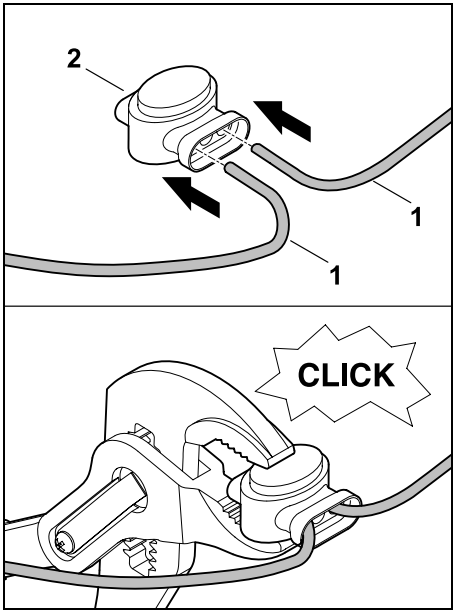


Уложить ограничительный провод (1) между 2-мя фиксаторами, расположенными на расстоянии прибл. 1 м, как показано на рисунке. Закрепить запас провода посередине на почве с помощью дополнительного фиксатора.

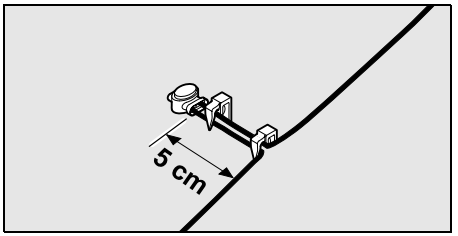
12.16 Применение соединителей проводов

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. (⇨ 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.



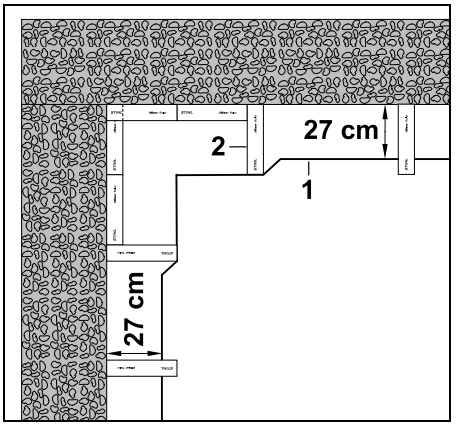
Для разгрузки ограничительного провода от натяжения закрепить его в почве двумя фиксаторами, как показано на рисунке.

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 (⇨ 9.12), (⇨ 11.13) следить, чтобы между роботом-газонокосилкой и препятствиями имелось достаточное расстояние (не менее 5 см). При необходимости увеличить расстояние до препятствий.

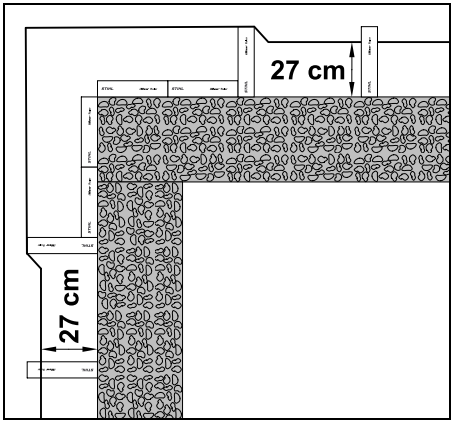
Также следует обязательно отметить узкие расстояния до края в садовом чертеже. (⇨ 12.2)

Узкие расстояния до кромки во внутренних углах:



Проложить ограничительный провод (1) во внутреннем углу, как показано на рисунке. Использовать шаблон для измерения iMOW® (2).

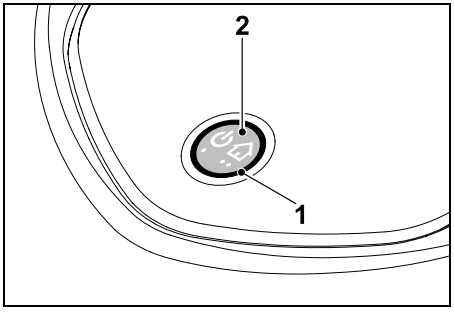
Узкие расстояния до кромки во внешних углах:



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 косьбы 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

При типе плана кошения «Стандартный» робот-газонокосилка косит в течение всего активного времени, прерываясь только на процессы зарядки.

При типе плана кошения «Динамичный» в периоды 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 соответствующим образом запланировать 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 следует узнать в компетентном органе, в какое время суток разрешено использовать устройство.

14.4 Длительность кошения

Длительность кошения информирует, сколько часов в неделю должен скашиваться газон. Ее можно увеличить или сократить в настройках на неделю (⇨ 11.7).

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 м^2 роботу-газонокосилке требуется:

RMI 632, RMI 632 C:	70 минут
RMI 632 P, RMI 632 PC:	65 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 (⇨ 9.12) и в ходе программирования исходных точек (⇨ 11.14) 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 (⇨ 9.8)
- Затем уложить ограничительный провод (⇨ 9.9) и подсоединить его (⇨ 9.10)
- Убрать посторонние предметы (например, игрушки, инструменты) со скашиваемого участка.
- Зарядить аккумулятор (⇨ 15.8)
- Настроить время и дату (⇨ 11.10)
- Проверить план кошения и при необходимости изменить. Прежде всего, следует убедиться, что в опасной зоне в периоды активного времени не будет посторонних лиц. (⇨ 11.7)

Перед использованием робота-газонокосилки очень высокую траву следует немного подстричь обычной газонокосилкой (например, после продолжительного перерыва).

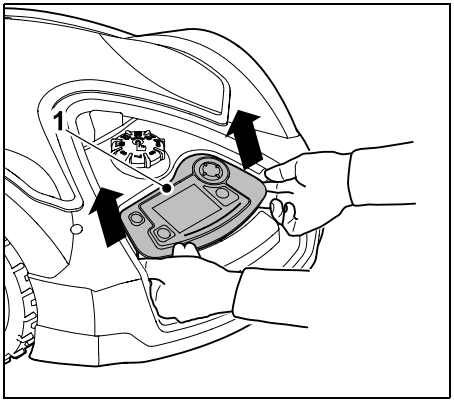
15.2 Снятие и установка пульта управления

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.

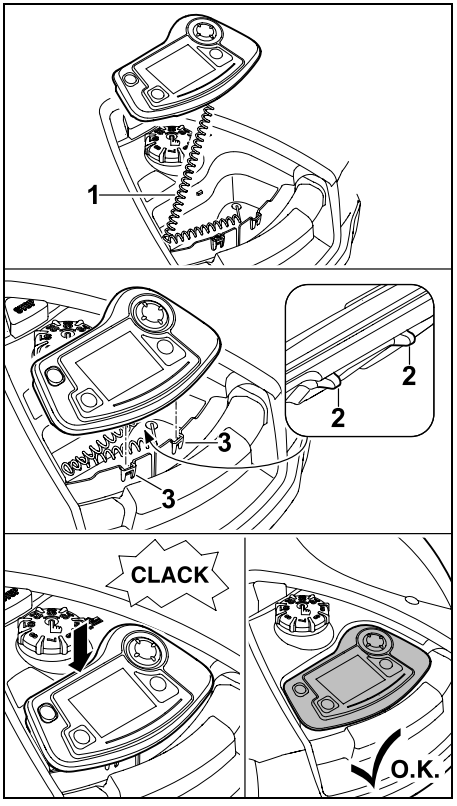
Снятие пульта управления:

- 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 программы

Актуальное программирование можно посмотреть в **Плане кошения** или у моделей RMI 632 C, RMI 632 PC в **приложении iMOW®**. (⇨ 10.)
План кошения рассчитывается при установке или составлении нового плана кошения на основании размера скашиваемого участка.

Активное время и **длительность кошения** могут быть индивидуально изменены. При типе кошения **Стандартный** робот-газонокосилка косит и заряжается точно в течение активного времени, при типе кошения **Динамичный** требуемые процессы кошения автоматически соотносятся с возможными периодами 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. (⇨ 11.13)

В течение дня возможны три различных периода активного времени. (⇨ 11.7)

Если робот-газонокосилка должен заезжать в определенные зоны скашиваемого участка, то следует установить специальные исходные точки. (⇨ 11.14)

Когда выбран тип плана кошения **Динамичный**, 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**: (⇨ 11.7)

– при наличии зон, которые скашиваются в недостаточной мере, например, из-за неправильной формы скашиваемого участка;
– интенсивный рост травы в соответствующий сезон;
– очень густая трава на газоне.

Уменьшение **длительности кошения**: (⇨ 11.7)

– замедленный рост травы из-за жары, холода или засухи.

Составление **нового плана кошения**: (⇨ 11.7)

– изменение размера скашиваемого участка.

Переустановка: (⇨ 9.6)

– 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. (⇨ 11.7)
- **Запуск** процессов кошения:
  При типе плана кошения **Стандартный** робот-газонокосилка начинает движение в начале каждого активного времени и косит газон.
  При типе плана кошения **Динамичный** процессы кошения автоматически соотносятся с доступными периодами активного времени. (⇨ 11.7)
- **Завершение** процессов кошения:
  Если аккумулятор разряжен, то робот-газонокосилка автоматически возвращается на базовую станцию. (⇨ 15.7)
  С помощью **кнопки STOP** или через меню «**Движ. на базу**» текущий процесс кошения может быть прерван вручную в любое время. (⇨ 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 определены 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 один **проход**, робота-газонокосилку необходимо принести или перевезти в эту зону.
- Немедленное кошение:
  Вызвать меню «**Запуск**» (⇨ 11.5) или нажать **кнопку кошения**.
  Кошение начинается немедленно и продолжается до установленного 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:
  С помощью **кнопки STOP** или через меню «**Движ. на базу**» (⇨ 11.6) текущий процесс кошения может быть прерван в любое время. (⇨ 5.1)
  При активации **Вызова базы** на базовой станции текущий процесс кошения немедленно останавливается. (⇨ 13.1)
  RMI 632 C, RMI 632 PC:
  Кроме того, процесс кошения можно завершить с помощью приложения, отправив робота-газонокосилку на базовую станцию. (⇨ 10.)

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 меню «**Запуск**» (⇨ 11.5) или нажать **кнопку кошения**.
  Кошение начинается немедленно и продолжается до установленного времени.
- Завершение кошения:
  При наступлении заданного времени робот-газонокосилка доезжает до ограничительного провода и останавливается. Перенести устройство на базовую станцию для зарядки аккумулятора и подтвердить выведенное сообщение. (⇨ 24.)
  Текущий процесс кошения может быть всегда прерван вручную с помощью **кнопки STOP**. (⇨ 5.1)

Если аккумулятор разрядился до истечения заданного времени, процесс кошения сокращается на соответствующий промежуток времени.

15.6 Ручной режим кошения

Датчик на бампере и ограничение кромок во время ручного режима скашивания не активированы.

- При необходимости зарядить аккумулятор (⇨ 15.8)
- Вынуть пульт управления (⇨ 15.2)
- Активировать в меню «Подробнее» подменю «**Кошение вручную**» (⇨ 11.8)
- Робот-газонокосилка двигается 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** и удерживать ее, а кнопку OK отпустить. 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)
- Активация движения на базу. (⇨ 11.6)
  Во время кошения можно также включить **Вызов базы** на базовой станции.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
  Через приложение отправить робота-газонокосилку на базовую станцию. (⇨ 10.)

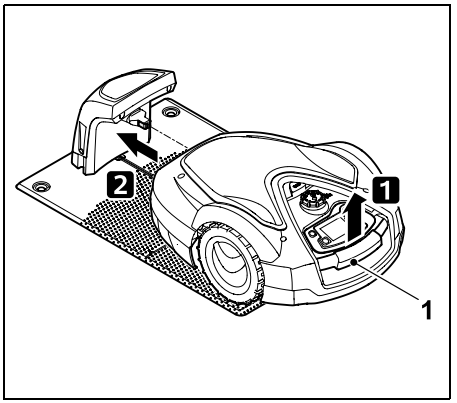
После установки в текущий период активного времени кошение больше не производится.

Ручная установка устройства на базовую станцию:

- С помощью пульта управления отправить робота-газонокосилку на базовую станцию — для этого извлечь пульт управления (⇨ 15.2) и в меню «Подробнее» активировать подменю «**Кошение вручную**» (⇨ 11.8).

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.

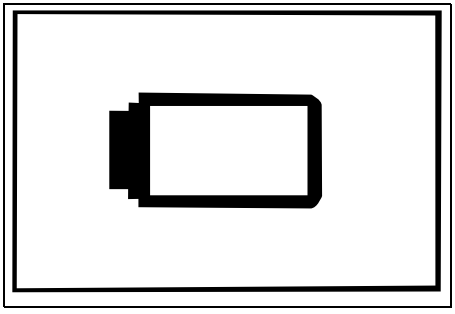
При проблемах с зарядкой на дисплее появляется соответствующее сообщение. (⇨ 24.)

Зарядка производится автоматически лишь после падения напряжения в аккумуляторе ниже определенного значения.

Заряд:

На **индикаторе статуса** можно видеть уровень зарядки, если выбрана соответствующая индикация. (⇨ 11.12)

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 «Подробнее - Информация». (⇨ 11.17)

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. (⇨ 16.4)

Ежегодные работы по техобслуживанию:

- Компания STIHL рекомендует выполнять ежегодную инспекцию в зимний период в специализированном центре STIHL. При этом особенное внимание при техобслуживании уделяется аккумулятору, электронике и программному обеспечению.

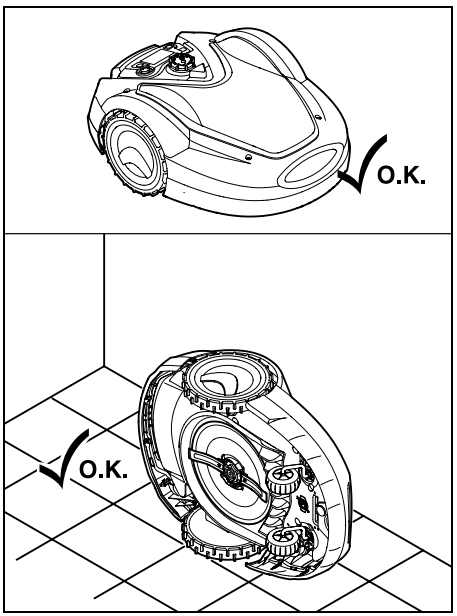
Чтобы специализированный центр мог выполнить все работы по техобслуживанию надлежащим образом, следует установить уровень защиты «Нет» или сообщить сотрудникам центра используемый PIN-код.

16.2 Очистка устройства

Тщательный уход за устройством защищает его от повреждений и увеличивает срок службы.

Положение для очистки и технического обслуживания:

Перед чисткой убедиться, что поворотная ручка установлена правильно, иначе вода может попасть в устройство.



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)

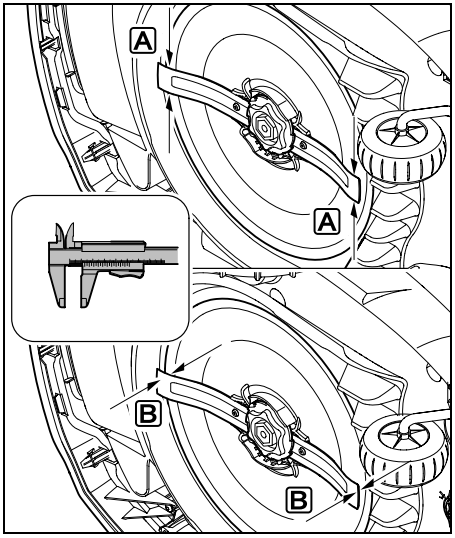
В сырую погоду ведомый диск нуждается в более частой очистке. Прилипшая грязь между ведомым диском и корпусом косилочного механизма создает трение и тем самым ведет к повышенному потреблению электроэнергии.

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** A и **толщину ножа** B , применяя для этого раздвижной калибр.

A **> 25 мм**

B **> 1,3 мм**

Нож подлежит замене, если замеренные значения в одном или нескольких местах достигли указанных величин или выходят за допустимые пределы.

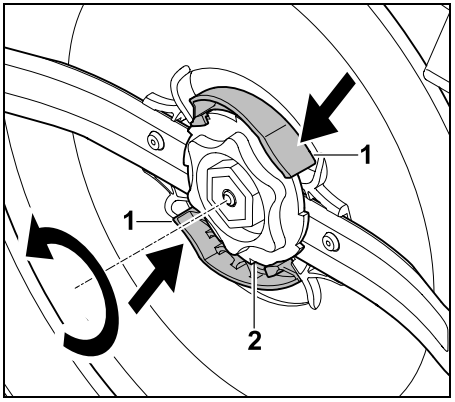
16.4 Демонтаж и монтаж ножа косилки

Нож косилки имеет расчетный срок службы 200 часов.

- 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 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.

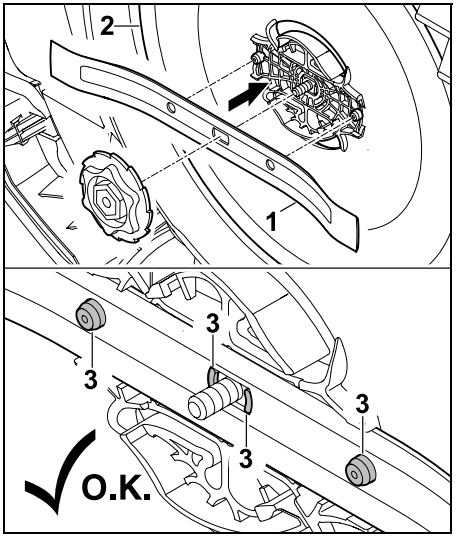
HU LV LT RU ET

Монтаж ножа косилки:

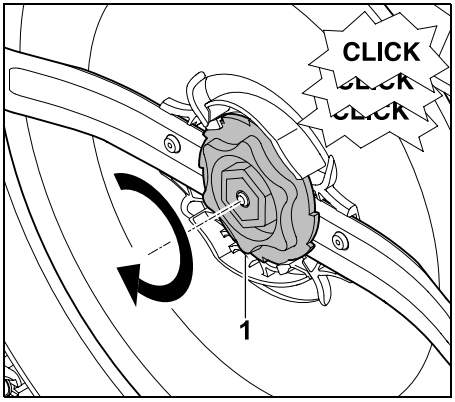
Опасность получения травм! Каждый раз перед монтажом проверять нож на наличие повреждений. Нож подлежит замене, если на нем видны насечки или трещины, а также следы износа. (⇨ 16.3)

Ведомый диск и **фиксирующая гайка** должны быть также заменены, если они повреждены (например, сломаны, изношены). В частности, фиксирующая гайка должна точно зафиксироваться 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 фиксирующих выступов (3) в ноже косилки.



Закрутить фиксирующую гайку (1) до упора. Во время затяжки слышно несколько щелчков. Проверить фиксацию ножа косилки – осторожно потрясти устройство.

- После монтажа нового ножа косилки подтвердить замену ножа в меню «Подробнее - Сервис». (⇨ 11.16)

16.5 Заточка ножа косилки

Нож косилки затачивать **запрещается**.

Компания STIHL рекомендует **всегда** заменять затупленный нож на новый.

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

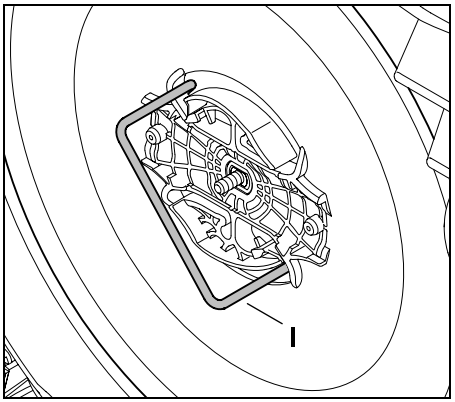
Для очистки косилочного механизма ведомый диск можно снять.

- Активировать блокировку устройства (⇨ 5.2) и надеть перчатки.

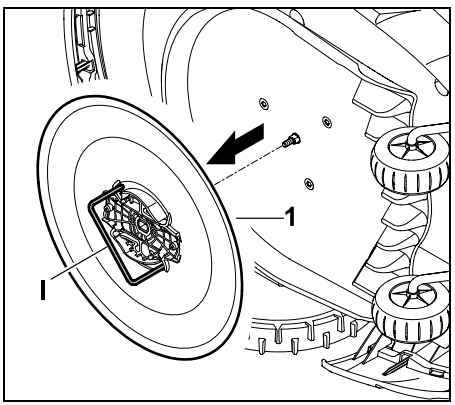
- Поставить робота-газонокосилку на бок и надежно прислонить его к стене. Тщательно очистить нож косилки, а также косилочный механизм. (⇨ 16.2)

Демонтаж ведомого диска:

- Снять нож косилки. (⇨ 16.4)

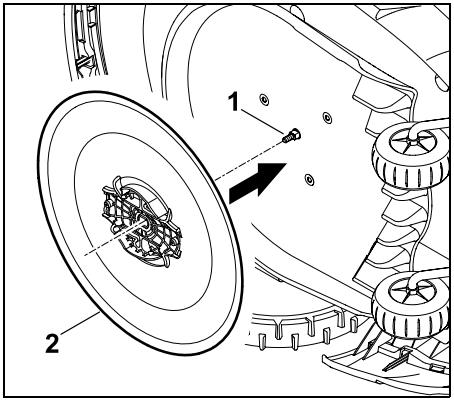


Вставить съемник (I) в ведомый диск, как показано на рисунке, и повернуть его до упора против часовой стрелки.



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)

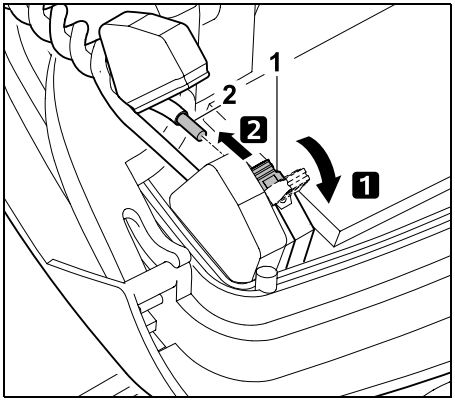
16.7 Поиск обрыва провода

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 вынутом, 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)



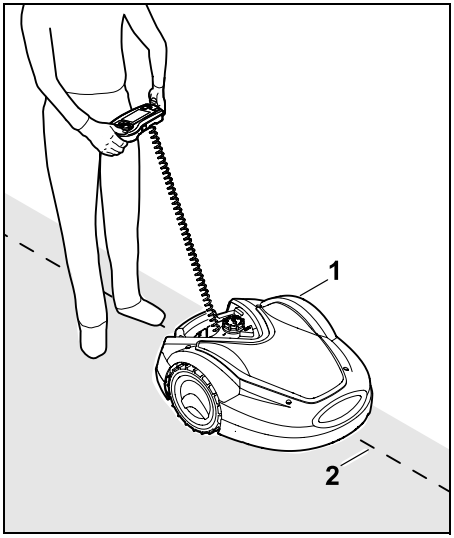
1 Открыть левый зажимной рычаг (1).
2 Конец провода (2) вынуть из блока клемм, после чего снова закрыть зажимной рычаг.

- 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 «Подробнее» - «Сервис» выбрать пункт «Искать обрыв провода» и подтвердить кнопкой OK. (⇨ 11.16)

Поиск с вынутым пультом управления:



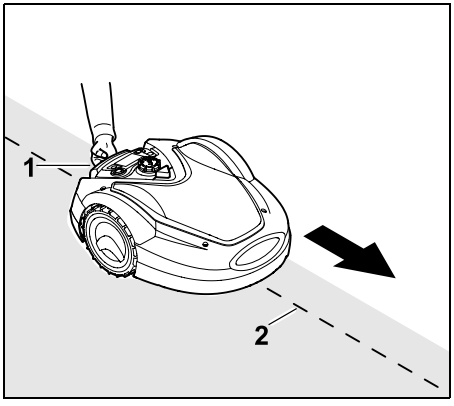
Следовать за роботом-газонокосилкой (1), идя от базовой станции по кромке скашиваемого участка **по часовой стрелке**. Для этого управлять устройством посредством пульта управления и следить за тем, чтобы ограничительный провод (2) проходил под датчиками провода. Защищенные датчики провода установлены 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 OK**.

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. (⇨ 9.10)
- Если устранение обрыва провода выполнено правильно, то теперь светится красный светодиод. (⇨ 13.1)

Точный поиск с установленным пультом управления:

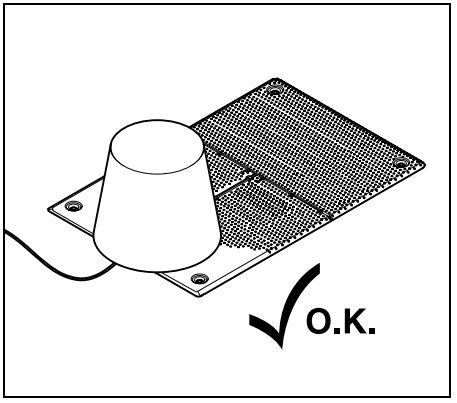


Приподнять робота-газонокосилку за ручку (1) и разгрузить приводные колеса. Идти с устройством, передвигаемым на передних колесах, вдоль ограничительного провода (2). Дальнейшая последовательность выполнения соответствует поиску с вынутым пультом управления.

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 (⇨ 11.7)
- Активировать самый высокий уровень защиты (⇨ 11.15)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Активировать режим потребления энергии ECO (⇨ 11.10)
- Перевести робот-газонокосилку в режим зимнего простоя (⇨ 11.16)
- 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 ввод в эксплуатацию робота-газонокосилки после длительного простоя:

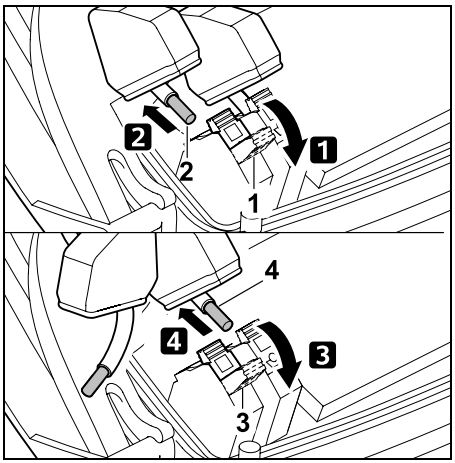
После длительного простоя может потребоваться корректировка даты и времени. При запуске отображаются соответствующие окна выбора. Если окна выбора автоматически не появляются, проверить и при необходимости исправить дату и время в меню «Настройки». (⇨ 11.10)

- Подготовить скашиваемый участок: Убрать все посторонние предметы с участка и при наличии 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. (⇨ 11.7)
- Объехать область по краю и проверить, возможно ли движение по проходам и узким местам. Удалить препятствия и посторонние предметы в области по краю.
- Включить автоматический режим (⇨ 11.7)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** При необходимости активировать режим питания Стандартный (⇨ 11.10) и включить защиту GPS. (⇨ 11.15)

16.9 Демонтаж базовой станции

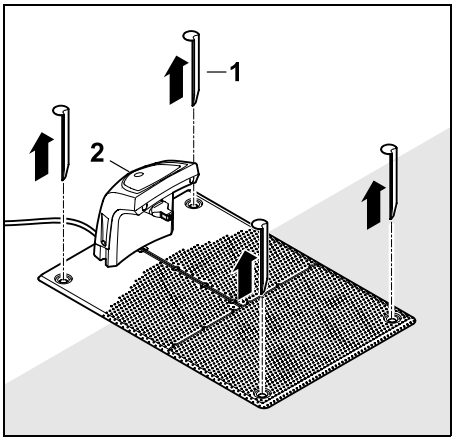
Перед **длительным хранением** робота-газонокосилки (например, в зимний период) базовую станцию можно снимать.

- Подготовка робота-газонокосилки к длительному хранению (⇨ 16.8)
- Отсоединить блок питания от электросети
- Снять крышку базовой станции и откинуть панель (⇨ 9.2).



1 Открыть правый зажимной рычаг (1).
2 Правый конец провода (2) вывести из блока клемм.
Снова закрыть зажимной рычаг (1).
3 Открыть левый зажимной рычаг (3).
4 Левый конец провода (4) вывести из блока клемм.
Снова закрыть зажимной рычаг (3).

- Закрыть 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. (⇨ 9.1)

17. Стандартные запчасти

Нож косилки:
6309 702 0102

18. Принадлежности

– Комплект**STIHL S** подходит для участков площадью до 500 м^2
– Комплект**STIHL L** подходит для участков площадью от 2000 м^2 до 4000 м^2
– 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
– шины

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 ремонты 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,

– коррозийные 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.

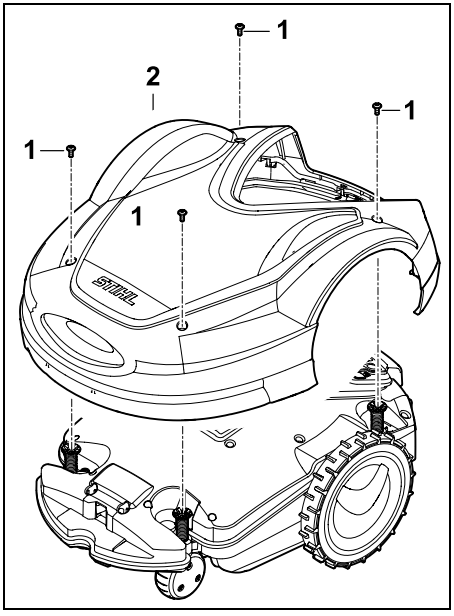
Раздельная утилизация остатков материалов, удовлетворяющая экологическим требованиям, способствует возможности многократного применения материалов. По этой причине после истечения предписанного срока службы устройство следует отправлять на пункт утилизации. При утилизации следует соблюдать данные в главе «Утилизация». (⇨ 6.11)

Такие отходы, как аккумуляторы, следует утилизировать надлежащим образом. Соблюдать местные предписания.

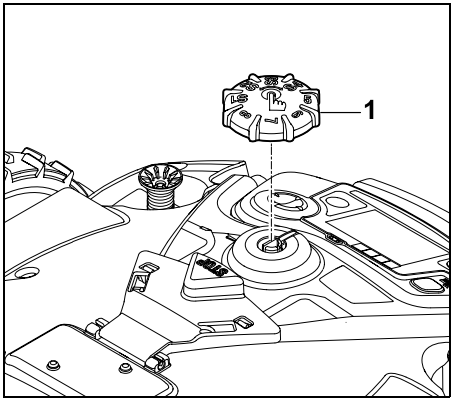
Не выбрасывайте литий-ионные аккумуляторы с бытовым мусором, а сдавайте их либо в специализированный центр, либо на пункт сбора вредных веществ коммунального хозяйства.

20.1 Демонтаж аккумулятора

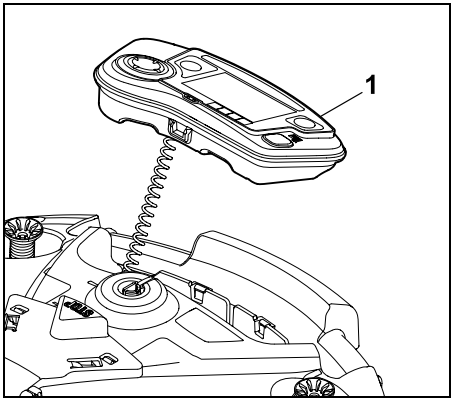
- Активировать блокировку устройства. (⇨ 5.2)



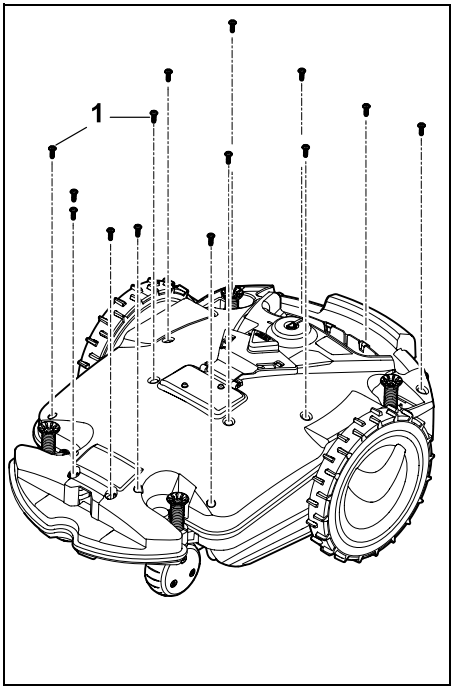
Выкрутить винты (1) из крышки (2) и удалить их. Снять крышку (2) движением наверх.



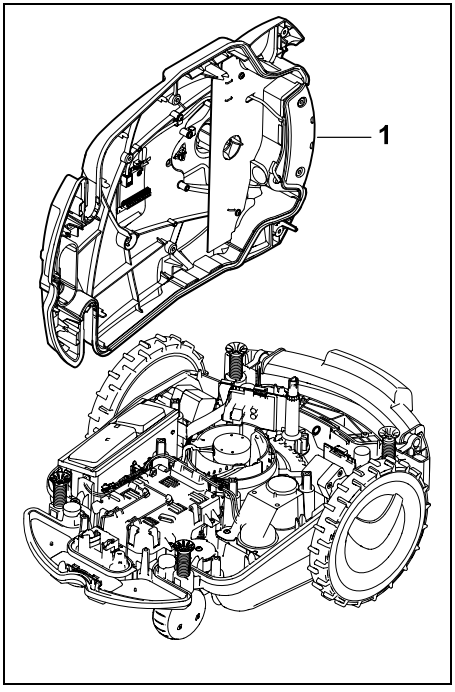
Снять поворотную ручку (1) движением наверх.



Снять пульт управления (1) и отложить назад.

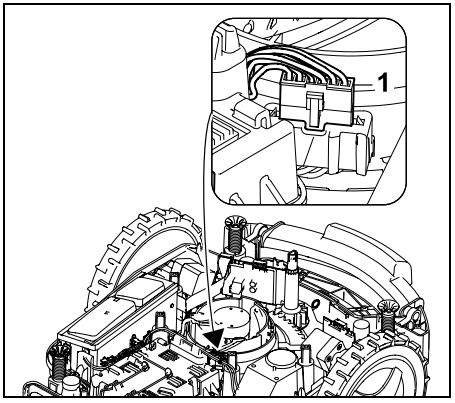


Выкрутить и удалить винты (1).

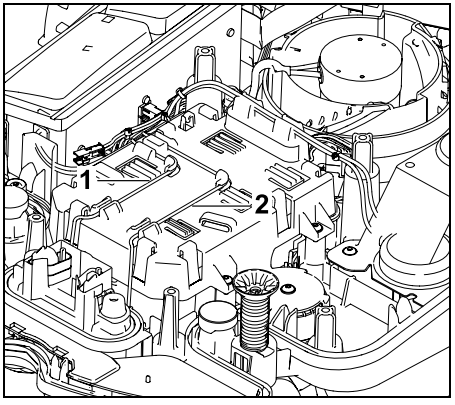


Отложить верхнюю часть корпуса (1) в сторону.

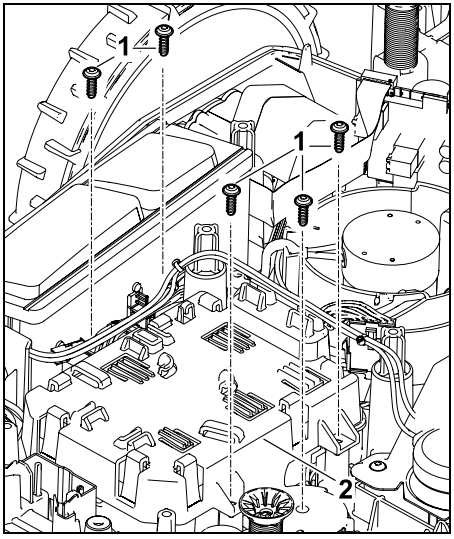
Опасность травмирования!
Запрещено перерезать кабели на аккумуляторе. Опасность короткого замыкания!
Кабели следует всегда отсоединять и извлекать вместе с аккумулятором.



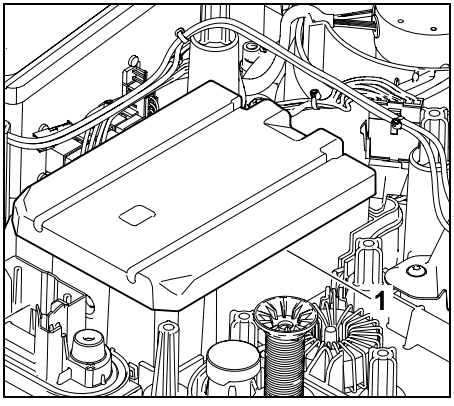
Отсоединить кабельный штекер (1).



Извлечь кабель (1) и кабель (2) из держателей.



Выкрутить винты (1) и снять крышку аккумулятора (2).

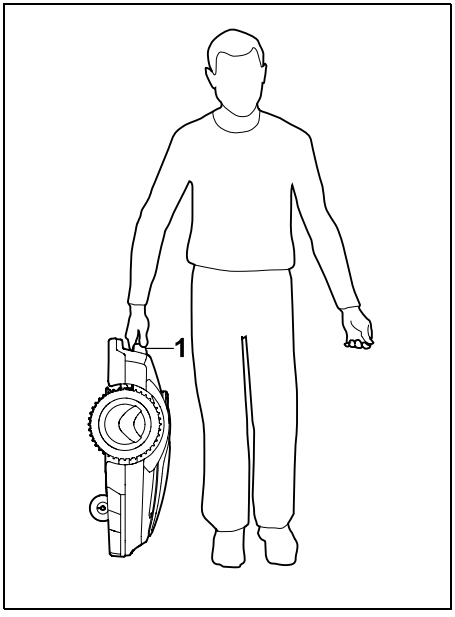


Извлечь аккумулятор (1).

21. Транспортировка

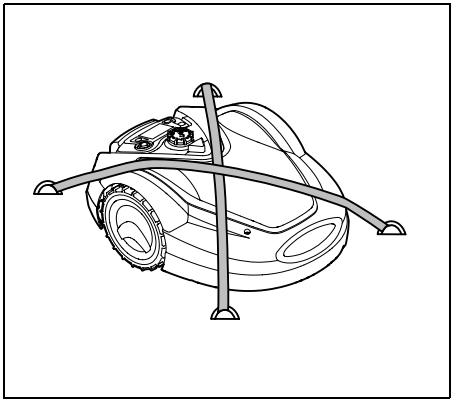
Опасность получения травм!
Перед транспортировкой устройства необходимо внимательно прочитать главу «Техника безопасности» (⇨ 6.), в особенности раздел «Транспортировка устройства» (⇨ 6.5), точно выполнять все приведенные там предписания по технике безопасности – всегда активировать блокировку устройства. (⇨ 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 EU

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 632.1
	RMI 632.1 P
	RMI 632.1 C
	RMI 632.1 PC
Серийный номер:	6309

Конструктивное исполнение:	Базовая станция
Производитель:	STIHL
Тип:	ADO 601.1
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 632.1 C, RMI 632.1 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 B директивы 2014/53/EU и выдал следующий сертификат EC 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, 02.01.2020

STIHL Tirol GmbH

И.о.

Matthias Fleischer, руководитель отдела научных исследований и разработки

И.о.

Sven Zimmermann, руководитель отдела качества

22.2 Знаки соответствия

Сведения о сертификатах EAC и декларациях соответствия, подтверждающих выполнение технических правилах 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 632.1, RMI 632.1 P,
RMI 632.1 C, RMI 632.1 PC:

Серийный номер	6309
Режущая система	Мульчирующий косилочный механизм
Режущий механизм	Ножевая траверса
Ширина реза	28 см

RMI 632.1, RMI 632.1 P, RMI 632.1 C, RMI 632.1 PC:

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/EC и стандартом EN 50636-2-107:

Измеренный уровень шума L_{WA}	64 дБ(A)
Погрешность K_{WA}	3 дБ(A)
L_{WA} + K_{WA}	67 дБ(A)
Уровень звука L_{pA}	56 дБ(A)
Погрешность K_{pA}	3 дБ(A)
Длина	73 см
Ширина	54 см
Высота	27 см
RMI 632.1:	
Вес	14 кг
RMI 632.1 C, RMI 632.1 P, RMI 632.1 PC:	
Вес	15 кг

RMI 632.1, RMI 632.1 C:

Мощность	120 Вт
Блок питания	HLG-120H
	2,9 A
Обозначение аккумулятора	AAI 160
Энергия аккумулятора	133 Вт·ч

RMI 632.1, RMI 632.1 C:

Емкость аккумулятора	3,8 А·ч
Вес аккумулятора	1,3 кг

RMI 632.1 P, RMI 632.1 PC:

Мощность	185 Вт
Блок питания	HLG-185H
	4,4 A
Обозначение аккумулятора	AAI 250
Энергия аккумулятора	200 Вт·ч
Емкость аккумулятора	5,7 А·ч
Вес аккумулятора	1,6 кг

Мобильная связь:

Поддерживаемые частотные полосы	E-GSM-900 DCS-1800

Максимальная излучаемая мощность передачи

E-GSM-900:	880 - 915 МГц: 33,0 дБм
DCS-1800:	1710 - 1785 МГц: 30,0 дБм

Базовая станция ADO 601.1:

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

Ограничительный провод и поисковая петля

Максимальная напряженность поля:	< 72 мкА/м

Блок питания:

Напряжение $U_{перем. тока}$	100 - 240 В
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 OK их можно просмотреть в меню «Подробнее - Информация - Сообщения». (⇨ 11.17)

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 OK

Возможная причина:
– Выполнялось обновление программного обеспечения устройства
– Падение напряжения
– Ошибка программного или технического обеспечения

Устранение:
– После нажатия кнопки OK робот-газонокосилка работает с предварительно установленными настройками – настройки (дата, текущее время, план кошения) проверить и откорректировать

Сообщение:
0100 – Аккум. разрядился
Напряжение аккумулятора слишком низкое

Возможная причина:
– Слишком низкое напряжение аккумулятора

Устранение:
– Для зарядки аккумулятора робота-газонокосилку поставить на базовую станцию (⇨ 15.8)

Сообщение:
0180 – Низкая температура главной платы

Возможная причина:
– Температура робота-газонокосилки слишком низкая

Устранение:
– Поставить робота-газонокосилку в теплое место

Сообщение:
0181 – Высокая температура главной платы

Возможная причина:
– Температура газонокосилки слишком высокая

Устранение:
– Дать остыть роботу-газонокосилке

Сообщение:
0183 – Высокая температура
платы управление зарядкой

Возможная причина:
– Температура газонокосилки слишком высокая

Устранение:
– Дать остыть роботу-газонокосилке

Сообщение:
0185 – Высокая температура
платы управления движением

Возможная причина:
– Температура газонокосилки слишком высокая

Устранение:
– Дать остыть роботу-газонокосилке

Сообщение:
0186 – Низкая температура
аккумулятора

Возможная причина:
– Низкая температура аккумулятора

Устранение:
– Поставить робота-газонокосилку в теплое место

Сообщение:
0187 – Высокая температура
аккумулятора

Возможная причина:
– Слишком высокая температура аккумулятора

Устранение:
– Дать остыть роботу-газонокосилке

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 окашиваемом 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 – Неиспр.двиг.кош-я
Перегрузка двигателя косилки

Возможная причина:
– Загрязнения между ведомым диском и корпусом косилочного механизма
– Невозможно включить двигатель косилки
– Перегрузка двигателя косилки

Устранение:
– Очистить нож и косилочный механизм (⇨ 16.2)
  Очистить ведомый диск (⇨ 16.6)
– Установить большую высоту скашивания кошения (⇨ 9.5)
– Устранить неровности (ямки, углубления) на скашиваемом участке

Сообщение:
0701 – Температура аккумул.
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 – Аккум. разрядился
Напряжение аккумулятора слишком низкое

Возможная причина:
– Слишком низкое напряжение аккумулятора

Устранение:
– Для зарядки аккумулятора робота-газонокосилку поставить на базовую станцию (⇨ 15.8)

Сообщение:
0704 – Аккум. разрядился
Напряжение аккумулятора слишком низкое

Возможная причина:
– Слишком низкое напряжение аккумулятора

Устранение:
– Для зарядки аккумулятора робота-газонокосилку поставить на базовую станцию (⇨ 15.8)

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 OK

Сообщение:
1010 – iMOW® поднят
Для разблокировки нажать OK

Возможная причина:
– Робот-газонокосилка был поднят за кожух

Устранение:
– Проверить подвижность кожуха и подтвердить сообщение кнопкой OK

Сообщение:
1030 – Неисп. кожуха
Проверить кожух
Затем нажать OK

Возможная причина:
– Кожух не опознан

Устранение:
– Проверить кожух (подвижность, фиксированное положение) и подтвердить сообщение кнопкой OK

Сообщение:
1100 – Пульт управления
Пульт управления извлечен при движ.

Возможная причина:
– Пульт управления был извлечен во время автоматического режима работы

Устранение:
– Подтвердить сообщение кнопкой OK – после установки пульта управления автоматический режим работы опять продолжится

Сообщение:
1120 – Кожух заблокирован
Проверить кожух
Затем нажать OK

Возможная причина:
– Распознано непрерывное столкновение

Устранение:
– Освободить робота-газонокосилку, при необходимости убрать препятствие или изменить прохождение ограничительного провода – затем подтвердить сообщение кнопкой OK
– Проверить подвижность кожуха и подтвердить сообщение кнопкой OK

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 OK

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 OK
– Очистить приводные колеса, не допускать работу при дожде – затем подтвердить сообщение кнопкой OK (⇨ 11.11)

Сообщение:
1135 – За пределами
Поставить iMOW® на скаш. участок

Возможная причина:
– Робот-газонокосилка находится вне скашиваемого участка

Устранение:
– Робота-газонокосилку перенести 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 OK

Возможная причина:
– Робот-газонокосилка был поднят за ручку для переноса

Устранение:
– Подтвердить сообщение кнопкой OK

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 (⇨ 11.15)

Сообщение:
1180 – Отправ. iMOW® на базу
Автоматическая парковка 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.кош-я
Запуск двигателя косилки после 5 попыток

Возможная причина:
– Загрязнения между ведомым диском и корпусом косилочного механизма
– Невозможно включить двигатель косилки
– Перегрузка двигателя косилки

Устранение:
– Очистить нож и косилочный механизм (⇨ 16.2)
  Очистить ведомый диск (⇨ 16.6)
– Установить большую высоту скашивания кошения (⇨ 9.5)
– Устранить неровности (ямки, углубления) на скашиваемом участке

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 (⇨ 11.11)

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 (⇨ 9.9)

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:
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 аккумул.
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 аккумул.
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 (⇨ 11.7)

Сообщение:
2060 – Кошение завершено
Для разблокировки нажать OK

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 (⇨ 11.13)
– 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 (⇨ 11.14)

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 (⇨ 11.14)

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 (⇨ 11.14)

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 (⇨ 11.14)

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:
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 блокировано

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 (⇨ 11.13)

Сообщение:
2400 — Настройки iMOW® успешно сброшены до заводских настроек

Возможная причина:
– Настройки робота-газонокосилки сброшены до заводских настроек

Устранение:
– Подтвердить сообщение кнопкой OK

Сообщение:
4000 – Ошибка напряжения
Повыш. или пониж. напряжение аккумулятора

Возможная причина:
– Повыш. или пониж. напряжение аккумулятора

Устранение:
– Дополнительные действия не требуются, программно-аппаратное обеспечение автоматически обновляется при необходимости
– Если проблема сохраняется длительное время, связаться со специализированным центром STIHL

Сообщение:
4001 – Ошибка температуры
Выйти из допуст.диап. темп-р

Возможная причина:
– Температура аккумулятора или устройства слишком низкая или слишком высокая

Устранение:
– Поставить робота-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 OK

Возможная причина:
– Был поднят кожух.

Устранение:
– Проверить кожух и подтвердить сообщение кнопкой OK.

Сообщение:
4004 – Превышено время торможения привода
Для разблокировки нажать OK

Возможная причина:
– Сбой в выполнении программы
– Неправильная укладка провода
– Препятствия в зоне прокладки ограничительного провода

Устранение:
– Подтвердить сообщение кнопкой OK
– Проверить прокладку провода с помощью шаблона iMOW®, особенно в области углов (⇨ 12.5)
– Убрать препятствия

Сообщение:
4005 – Превышено время торможения ножа
Для разблокировки нажать OK

Возможная причина:
– Сбой в выполнении программы
– Исчез сигнал провода (например, в результате прекращения подачи электропитания) во время автоматического режима кошения

Устранение:
– Подтвердить сообщение кнопкой OK
– Проверить подачу электропитания базовой станции – красный светодиод должен непрерывно светиться во время работы, затем нажать кнопку OK (⇨ 13.1)

Сообщение:
4006 – Процесс зарядки прерван
Для разблокировки нажать OK

Возможная причина:
– Сбой в выполнении программы
– Прекращение подачи электропитания во время процесса зарядки
– Робота-газонокосилку нужно вернуть на базовую станцию

Устранение:
– Подтвердить сообщение кнопкой OK
– Проверить электропитание базовой станции – красный светодиод на базовой станции начинает медленно мигать после установки робота-газонокосилки на базовую станцию (⇨ 13.1)
– Проверить позиционирование базовой станции (⇨ 9.1)

Сообщение:
4008 – Ошибка контакта блока управления
Для разблокировки нажать OK

Возможная причина:
– Пульт управления установлен неправильно

Устранение:
– Установить пульт управления
– Подтвердить сообщение кнопкой OK

Сообщение:
4009 – Ошибка датчика кожуха
Для разблокировки нажать OK

Возможная причина:
– Кожух сдвинут

Устранение:
– Проверить положение кожуха
– Проверить подвижность кожуха и при необходимости очистить крепление кожуха
– Подтвердить сообщение кнопкой OK

Сообщение:
4016 – Отклонение значение датчика кнопки STOP
Для разблокировки нажать OK

Возможная причина:
– Сбой в выполнении программы

Устранение:
– Подтвердить сообщение кнопкой OK

Сообщение:
4027 – Нажата кнопка STOP
Для разблокировки нажать OK

Возможная причина:
– Была нажата кнопка STOP

Устранение:
– Подтвердить сообщение кнопкой OK

25. Поиск неисправностей

Поддержка и помощь по применению

Поддержку и помощь по применению можно получить у дилера STIHL.

Контактная и дополнительная информация находятся по адресу: https://support.stihl.com/ oder https://www.stihl.com/.

🛠 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 (⇨ 11.10)
– Отрегулировать активное время (⇨ 11.7)
– Выставить уровень защиты «Сред.» или «Высок.» (⇨ 11.15)

Неисправность:
Робот-газонокосилка не работает в период активного времени

Возможная причина:
– Аккумулятор заряжается
– Автоматический режим выключен
– Активное время деактивировано
– Распознан дождь
– При активированном режиме «Динамичный»: 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:
– Полностью зарядить аккумулятор (⇨ 15.8)
– Включить автоматический режим (⇨ 11.7)
– Включить активное время (⇨ 11.7)
– Настроить датчик дождя (⇨ 11.11)
– Не требуется последующих действий, процессы кошения в типе плана кошения «Динамичный» распределяются на неделю автоматически, при необходимости запустить кошение в меню «Запуск» (⇨ 11.5)
– Устранить отображенную неисправность и подтвердить сообщение кнопкой OK (⇨ 24.)
– Установить пульт управления (⇨ 15.2)
– Проверить электропитание базовой станции (⇨ 9.3)
– 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

автоматически продолжится режим кошения. Промежутки между отдельными регулярными проверками увеличиваются в зависимости от длительности сбоя в электропитании.

Неисправность:
Робот-газонокосилка не косит после вызова меню «Запуск»

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 (⇨ 11.11)
- Установить пульт управления (⇨ 15.2)
- Устранить отображенную неисправность и подтвердить сообщение кнопкой OK (⇨ 24.)
- Завершить Вызов базы или выполнить снова меню «Запуск» 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 (⇨ 9.5)
- Настроить датчик дождя (⇨ 11.11) Сместить активное время (⇨ 11.7)
- Заменить нож косилки (⇨ 16.4), (🛠)
- Увеличить или дополнить периоды активного времени (⇨ 11.7) Увеличить длительность кошения (⇨ 11.7)
- Составить новый план кошения (⇨ 11.7)
- Для качественного результата кошения роботу-газонокосилке в зависимости от размера скашиваемой площади требуется времени до двух недель
- Разрешить косить во время дождя (⇨ 11.11) Увеличить активное время (⇨ 11.7)

Неисправность:
Индикатор дисплея работает на иностранном языке

Возможная причина:
- Установка языка была изменена

Устранение:
- Установить язык (⇨ 11.10)

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 (⇨ 11.7)
- Откорректировать прохождение ограничительного провода (⇨ 12.)
- Составить новый план кошения (⇨ 11.7)

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 (⇨ 9.5)
  Настроить датчик дождя (⇨ 11.11)
  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 (⇨ 9.8)
– Остановить робота-газонокосилку на скашиваемом участке и послать его назад к базовой станции (⇨ 11.6), 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 (⇨ 9.9)
– Ограничительный провод укоротить в соответствии с описанием и уложить без запаса провода – выступающие концы не сматывать (⇨ 9.10)

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 (⇨ 11.15)
– Заново проложить ограничительный провод, при этом следить за правильным прохождением провода в зоне базовой станции (⇨ 9.9)
  Проверить надлежащее подключение концов ограничительного провода к базовой станции (⇨ 9.10)

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 (⇨ 11.13), контролировать расстояния шаблоном для измерения iMOW® (⇨ 12.5)
– Проверить укладку ограничительного провода, заблокировать зоны с большим углом наклона (⇨ 11.13)
– 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 (⇨ 9.5)
– Очистить приводные колеса (⇨ 16.2)
– На скашиваемом участке устранить углубления, установить закрытые зоны вокруг препятствий, убрать препятствия (⇨ 12.)

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
– Слишком большая длительность кошения
– Использование исходных точек
– Аккумулятор очень часто заряжается в конце своего срока службы
– Не включен возврат устройства на базу со смещением (коридор)

Устранение:
– Выключить кошение по краям или уменьшить до одного раза в неделю (⇨ 11.13)
– Уменьшить длительность кошения
– Все процессы кошения запускать у базовой станции на подходящих для скашивания участках (⇨ 11.14)
– Заменить аккумулятор, при этом учитывать соответствующую рекомендацию на дисплее (🛠), (⇨ 24.)
– Включить возврат на базовую станцию со смещением (коридор) (⇨ 11.13)

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 (⇨ 11.13)
– Проверить укладку ограничительного провода (⇨ 11.13), 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 (⇨ 9.8)
– Подсоединить ограничительный провод к базовой станции (⇨ 9.10)

– Найти обрыв провода (⇨ 16.7), затем отремонтировать ограничительный провод с помощью соединителей провода (⇨ 12.16)
– Согласовать робота-газонокосилку с базовой станцией (⇨ 11.15)
– 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 (**AKM 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:
– Дополнительных действий 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 «Стандарт» (⇨ 11.10)
– Подключить устройство, на котором установлено приложение, к Интернету
– Исправить адрес электронной почты (⇨ 10.)

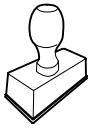
26. График сервисного обслуживания

26.1 Подтверждение передачи

Модель: _____

Серийный номер:

Дата:



Следующий техосмотр

Дата:

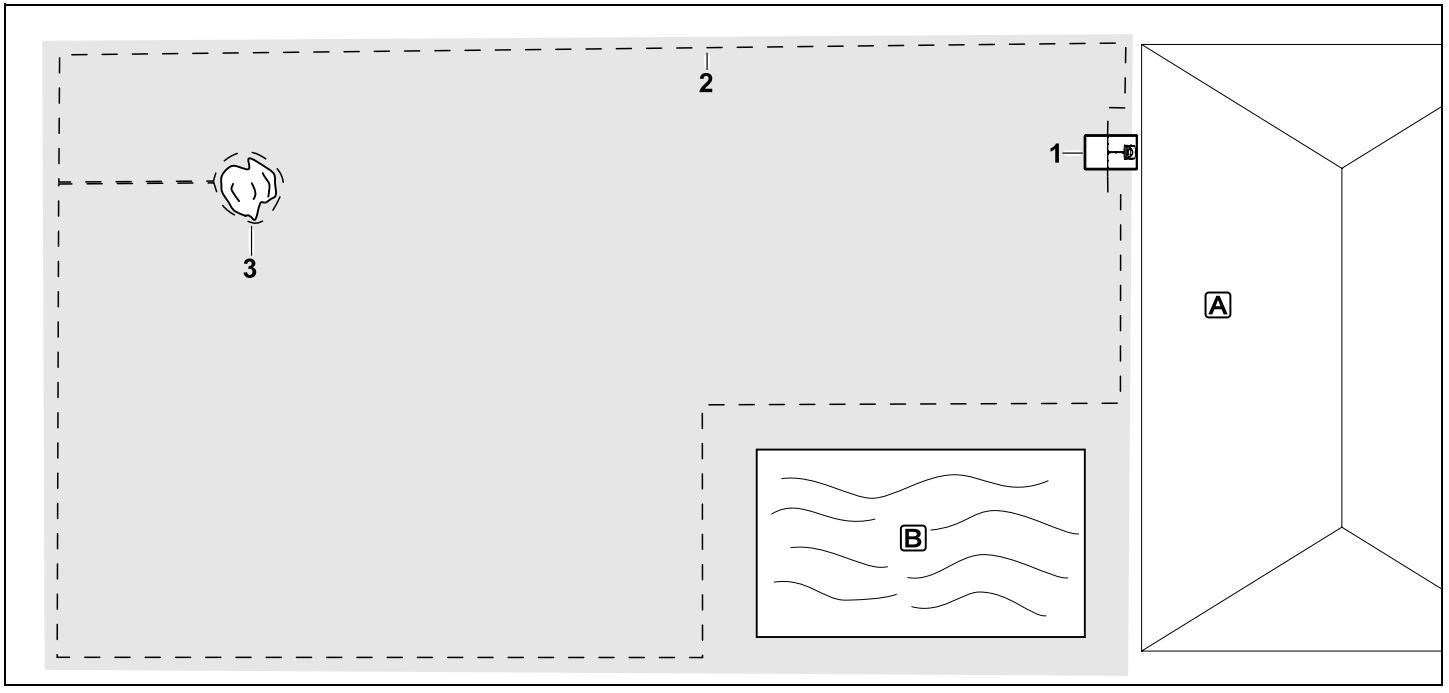
26.2 Подтверждение сервисного обслуживания

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

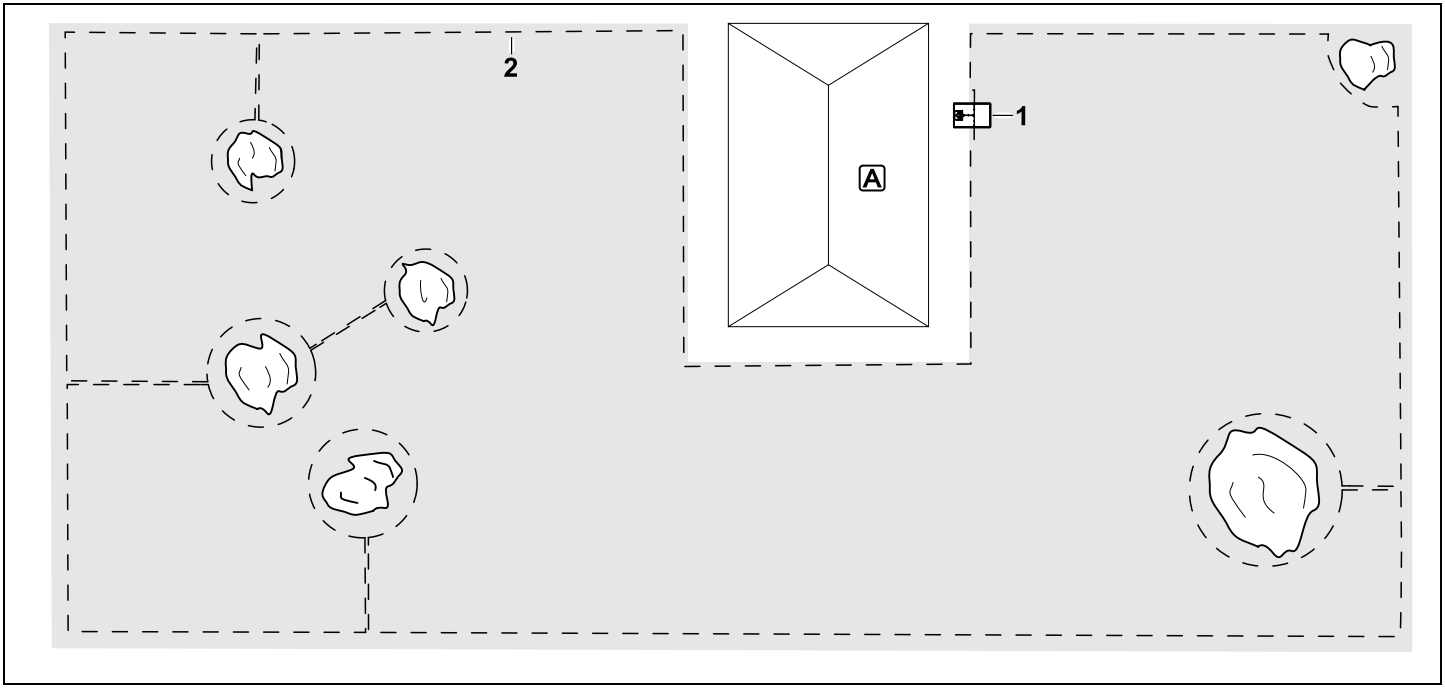
Закрытая зона:
Установка вокруг отдельно стоящего дерева (3), начиная от соединительного участка, установленного под прямым углом к краю.

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

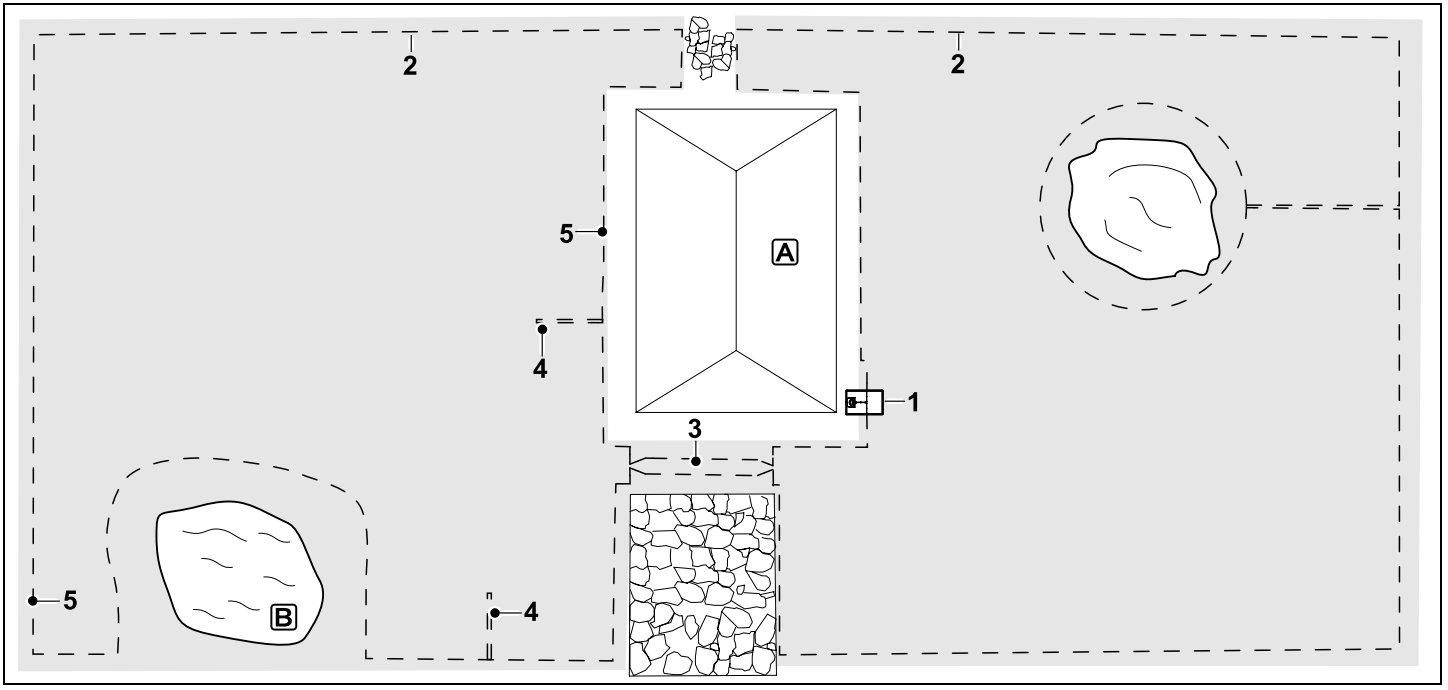
Базовая станция:
Местоположение (1) прямо у дома A

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.

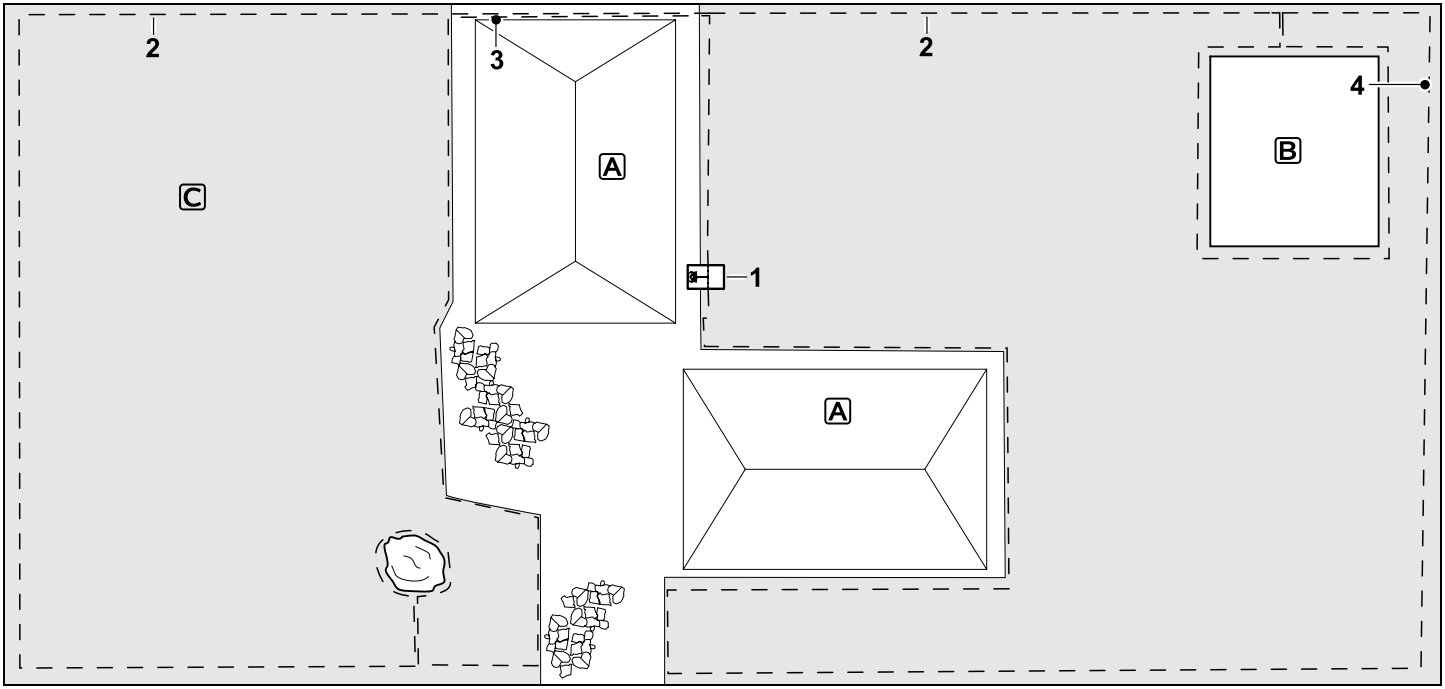
Расстояния от провода: (⇨ 12.5)
Расстояние до края: **33 см**
Расстояние до соседнего участка, по которому можно передвигаться, (например, дорожки) с уровнем высоты ниже +/- 1 см: **0 см**
Вокруг дерева: **33 см**
Расстояние до водной поверхности: **100 см**

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.(⇨ 11.13)
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) (⇨ 11.14)

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

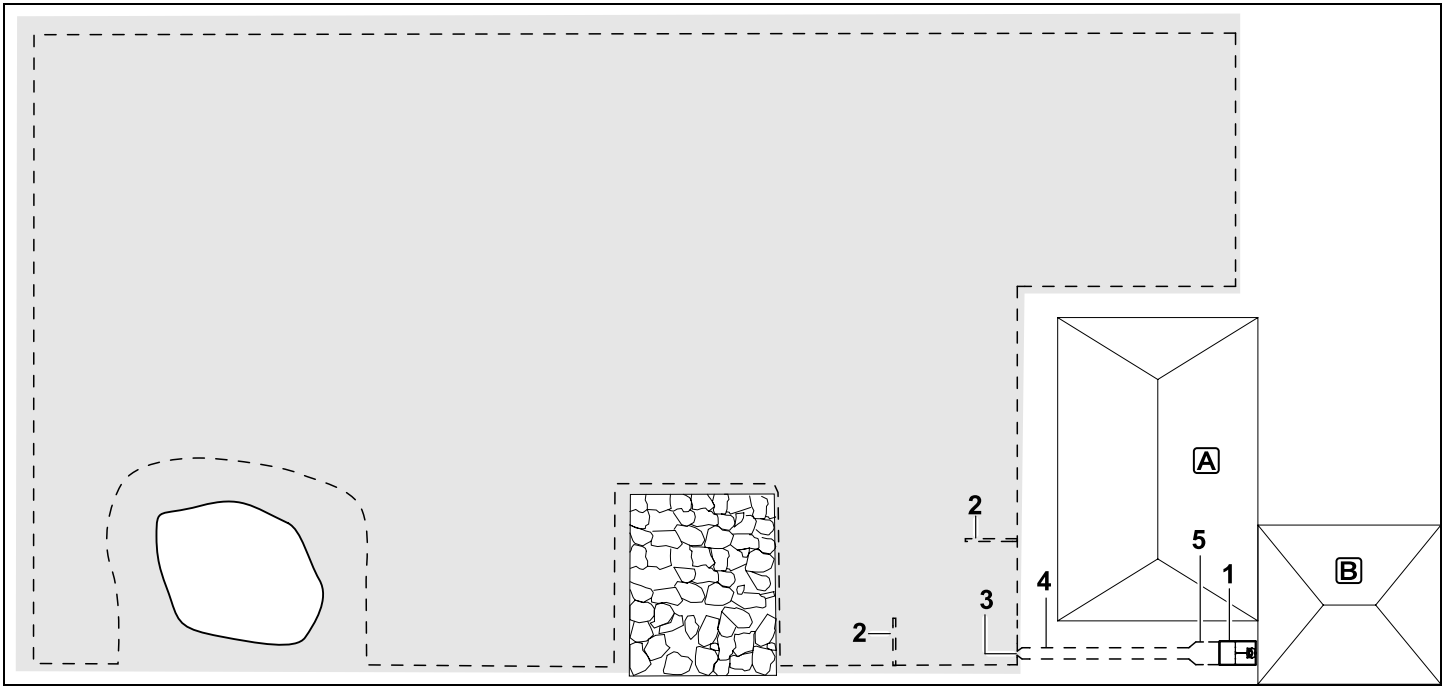
Закрытые зоны:
Установка вокруг отдельно стоящего дерева и вокруг огорода B, исходя от соединительного участка, установленного в правом углу.

Расстояния от провода: (⇨ 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 C, 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 (⇨ 11.13) – частота запуска 2 из 10 выездов (⇨ 11.14)

Особенности:
Переносить робота-газонокосилку несколько раз в неделю на дополнительный участок и активизировать меню «Запуск». (⇨ 11.5)
Учитывать производительность. (⇨ 14.4)
При необходимости установить два отдельных скашиваемых участка с двумя базовыми станциями.



Скашиваемый участок с внешней базовой станцией (1):

Базовая станция:
Местоположение (1) прямо у гаража B и за домом A.

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: **100 см**

Поисковые петли:
Установка двух поисковых петель (2) для использования функции возврата устройства на базу со смещением. (⇨ 11.13)

Минимальное расстояние от въезда в проход: **2 м**
Соблюдать минимальное расстояние до углов. (⇨ 12.12)

Программирование:
Определить размер скашиваемого участка и задать не менее одной исходной точки за пределами прохода, идущего к базовой станции.(⇨ 11.14)

Особенности:
Установка прохода (4) с заездом в виде воронки (3). (⇨ 12.11)
Расстояние от провода: 27 см

Проход (4) ведет к внешней базовой станции (1). За один метр до базовой станции увеличить расстояние от провода в проходе до ширины основной плиты (5). (⇨ 9.9)
Учитывать необходимое пространство в проходе и рядом с базовой станцией.

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 390
Üldine teave 390
Regionaalsed variandid 390
Juhised selle kasutusjuhendi lugemiseks 391
Seadme kirjeldus 392
Robotniiduk 392
Dokkimisjaam 393
Juhtkonsool 394
Robotniiduki tööpõhimõte 395
Tööpõhimõte 395
Käsitsi niitmine 396
Turvaseadised 396
Nupp STOP 396
Seadmelukk 396
Kaitsekatted 396
Kahe-käe-kasutus 397
Põrkeandur 397
Ülestõstmiskaitse 397
Kaldenurga andur 397
Ekraani valgustus 397
PINi päring 397
GPS-kaitse 397
Ohutusnõuded 397
Üldine teave 397
Riietus ja varustus 398
Hoiatus – ohud elektrivoolu tõttu 399
Aku 399
Seadme transport 400
Enne kasutuselevõttu 400
Programmeerimine 401
Töö ajal 401
Hooldus ja remont 402
Hoiulepanek pikemate tööpauside korral 403
Jäätmekäitlus 403
Sümbolite kirjeldus 403
Tarnekomplekt 404
Esmakordne paigaldamine 404
Dokkimisjaama puudutavad juhised 408
Dokkimisjaama ühendused 410
Võrgujuhtme ühendamine dokkimisjaamaga 411
Paigaldustarvikud 412
Niitmiskõrguse reguleerimine 412
Nõuanded esimeseks installimiseks 412
Keele, kuupäeva ja kellaaja seadistamine 413
Dokkimisjaama installimine 413
Piiramistraadi paigaldamine 414
Piiramistraadi ühendamine 417
Robotniiduki ja dokkimisjaama ühendamine 421
Installimise kontrollimine 422
Robotniiduki programmimine 423
Esmakordse installimise lõpetamine 424
Esimene niitmine pärast esmakordset paigaldamist 424
Rakendus iMOW® 425
Menüü 425
Kasutusjuhised 425
Olekunäidik 426
Teabeala 428
Peamenüü 428
Käivitus 428
Kojusõit 429
Niiduplaan 429
Veel 430

Trükitud kloorivabalt pleegitatud paberile. Paber on taaskasutatav. Kaaneümbris on halogeenivaba.

Seadistused 430
iMOW® – seadme seadistused 430
Vihmaanduri seadistamine 431
Olekunäidiku seadistamine 431
Paigaldus 432
Käivituspunktide seadistamine 432
Ohutus 433
Teenindus 434
Teave 435
Piiramistraat 436
Piiramistraadi paigaldamise kavandamine 436
Niidupinna joonise koostamine 437
Piiramistraadi paigaldamine 437
Piiramistraadi ühendamine 437
Traadi kaugused – vahendi iMOW® Ruler kasutamine 438
Teravnurgad 439
Kitsad kohad 439
Ühendusradade paigaldamine 439
Tõkestatud alad 439
Lisapinnad 440
Läbikäigud 441
Juhtkaablid nihutatud kojusõitmise jaoks 442
Äärte täpne niitmine 443
Langev maastik niidupinnal 444
Traadivarude paigaldamine 444
Traadi ühendusklemmi kasutamine 444
Väike kaugus servast 445
Dokkimisjaam 445
Dokkimisjaama juhtelemendid 445
Niitmisjuhised 446
Üldine teave 446
Multšimine 446
Aktiivajad 446
Niitmise kestus 446
Kodupiirkond (RMI 632 C, RMI 632 PC) 447
Käsitsi niitmine 447
Seadme käivitamine 447
Ettevalmistamine 447
Juhtkonsooli eemaldamine ja paigaldamine 447
Programmimise kohandamine 448
Automaatikaga niitmine 448
Aktiivaegadest sõltumatu niitmine 449
Käsitsi niitmine 449
Robotniiduki dokkimine 449
Aku laadimine 450
Hooldus 450
Hooldusplaan 451
Seadme puhastamine 451
Niitmistera kulumispiiride kontrollimine 451
Niitmistera eemaldamine ja paigaldamine 452
Niitmistera teritamine 453
Liugplaadi eemaldamine ja paigaldamine 453
Traadimurru otsing 453
Hoiulepanek ja talvepaus 454
Dokkimisjaama demonteerimine 455
Tavalised varuosad 456
Tarvikud 456
Kulumise minimeerimine ja kahjude vältimine 456
Keskkonnakaitse 457
Aku eemaldamine 457
Transport 459
Seadme tõstmine või kandmine 459
Seadme köitega kinnitamine 459
EL-i vastavusdeklaratsioon 459
Robotniiduk, automaatne ja akutoitel (RMI) koos dokkimisjaamaga (ADO) 459
Tehnilised andmed 460
Teated 461
Tõrkeotsing 468
Teenindusplaan 472
Üleandmise kinnitus 472
Teeninduse kinnitus 472
Paigaldusnäited 473

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 piltsümboleid.

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.

Hoiatus
Inimeste vigastamise oht! Teatud käitumine väldib võimalikke või tõenäolisi vigastusi.

Ettevaatust!
Kergeid vigastusi või materiaalset kahju saab teatud käitumisviisiga vältida.

Märkus
Teave seadme paremaks kasutamiseks ja võimalike käsitsusvigade vältimiseks.

Tekstid koos pildiviidetega

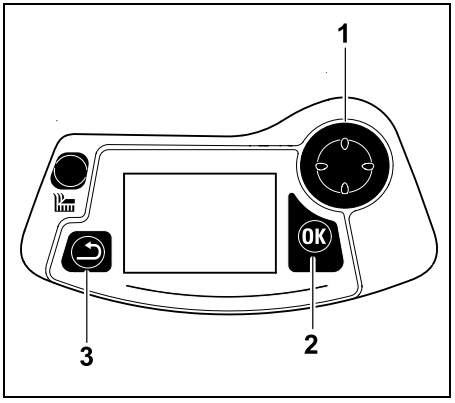
Osad seadme kasutamiseks vajalikud joonised asuvad kohe kasutusjuhendi alguses.

Kaamerasümbol seob pildilehekülgedel olevad pildid vastava tekstiosaga kasutusjuhendis.

Pildid koos tekstilõikudega

Käsitsusvõtted viitega pildile leiate koos vastavate numbritega kohe joonise alt.

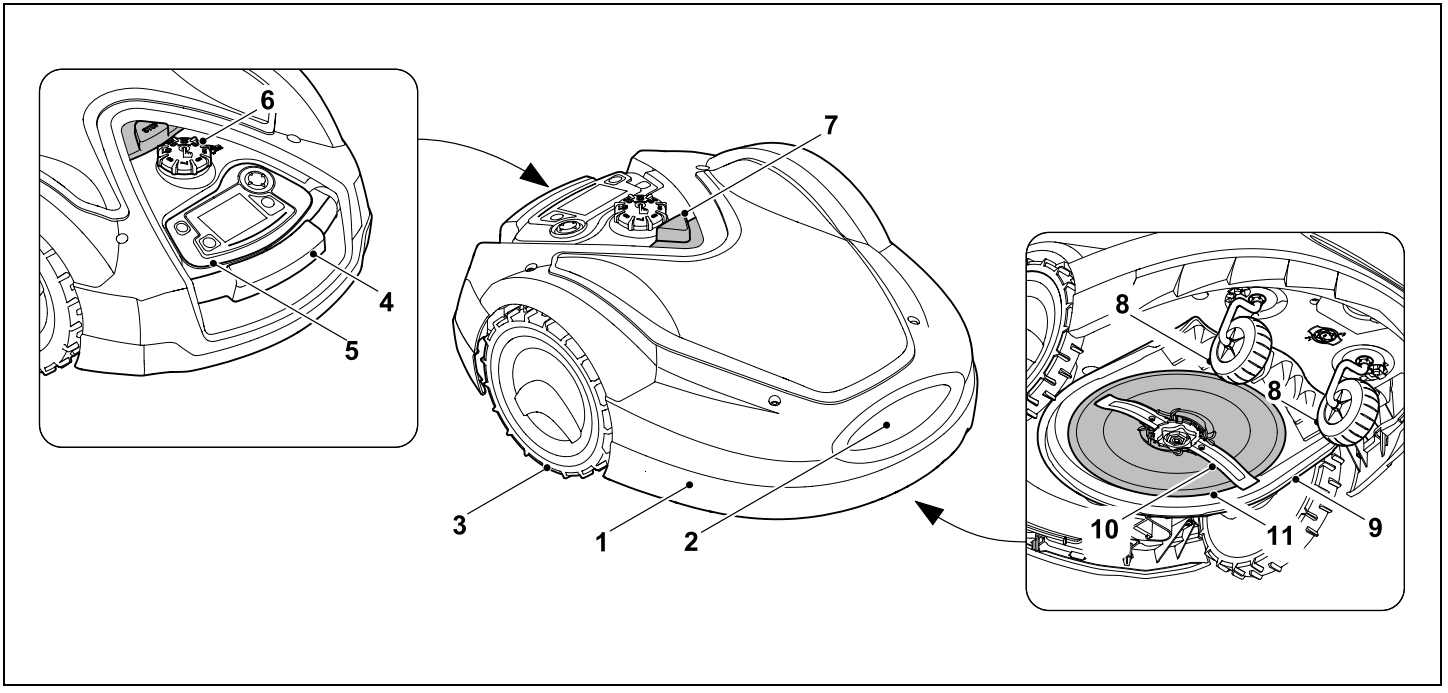
Näide



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)

2 Laadimiskontaktid: ühenduskontaktid dokkimisjaamaga

3 Tagaratas

4 Kandesang (⇨ 21.1)

5 Eemaldatav juhtkonsool (⇨ 3.3), (⇨ 15.2)

6 Niitmiskõrguse reguleerimise pöördkäepide (⇨ 9.5)

7 Nupp STOP (⇨ 5.1)

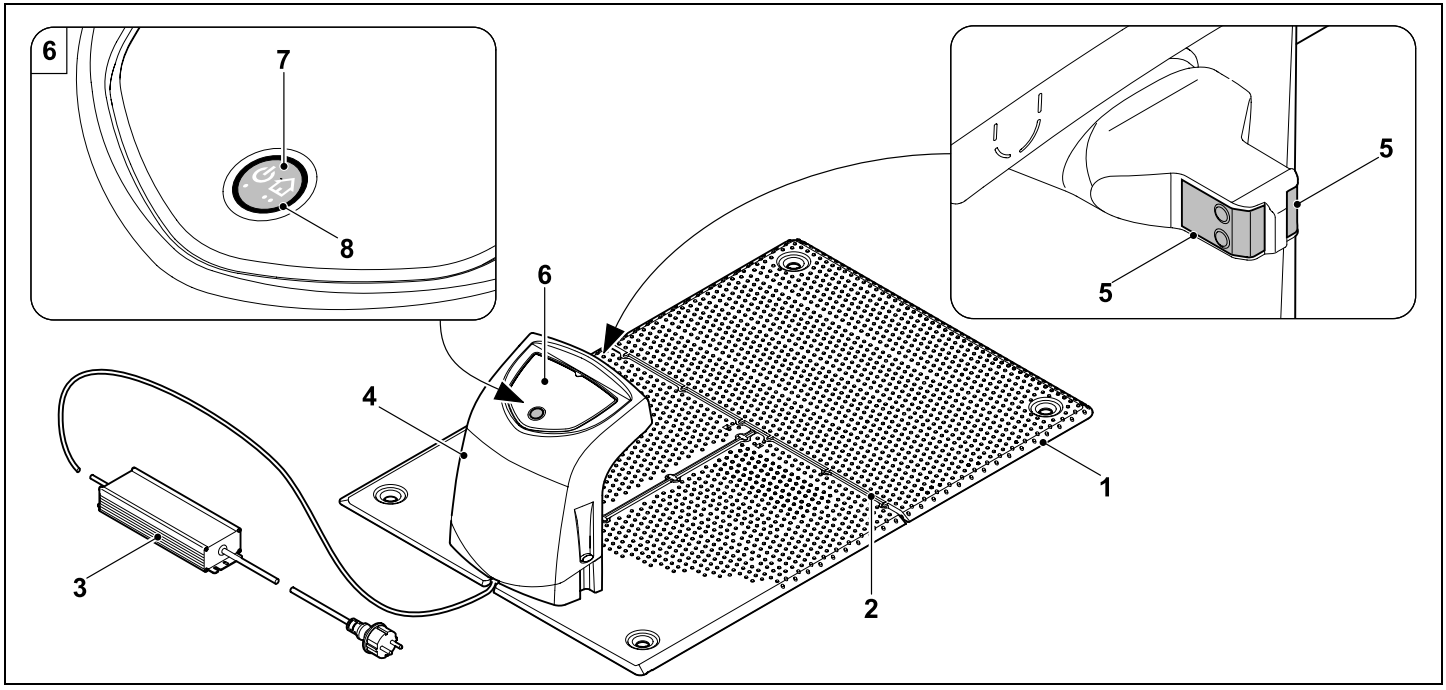
8 Esiratas

9 Niiduseade

10 Mõlemalt poolt teritatud niitmistera (⇨ 16.4)

11 Liugplaat

3.2 Dokkimisjaam



1 Alusplaat

2 Kaablijuhikud piiramistraadi paigaldamiseks (⇨ 9.10)

3 Toiteadapter

4 Eemaldatav kate (⇨ 9.2)

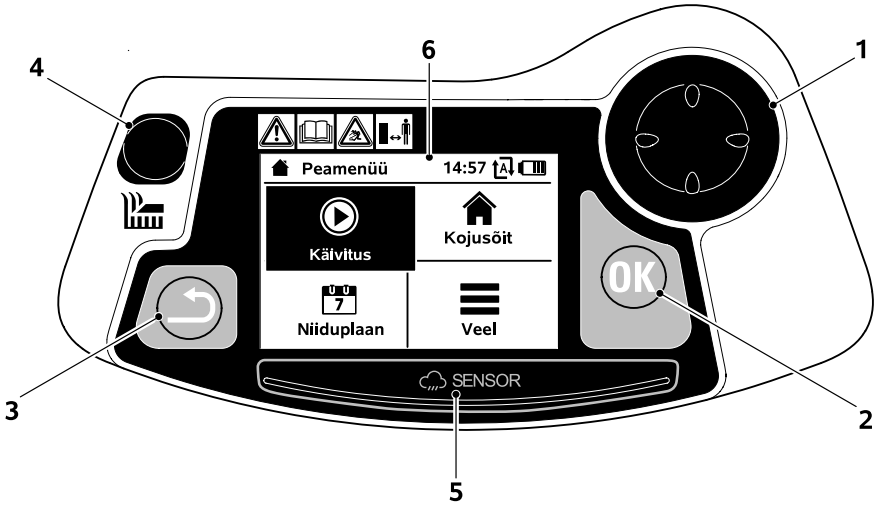
5 Laadimiskontaktid: ühenduskontaktid robotniidukiga

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)

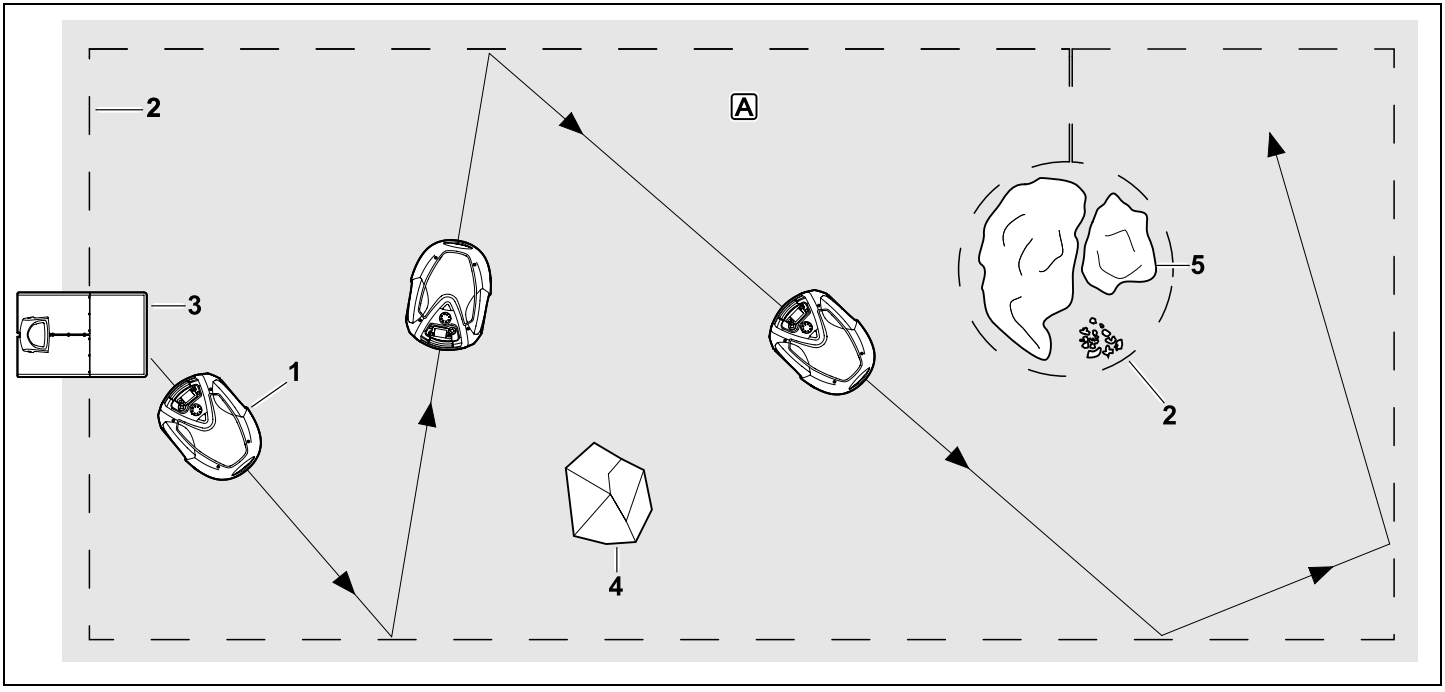
4 Niitmise nupp:
käsitsi niitmine (⇨ 15.6)
aktiivaegadest sõltumatu
niitmine (⇨ 15.5)

5 Vihmaandur (⇨ 11.11)

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).

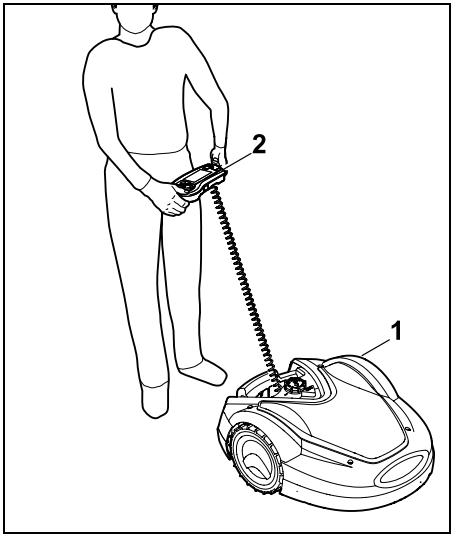
Niidupinnal leiduvad takistused (4) tunneb robotniiduk põrkeanduriga kindlalt ära. Alad (5), kuhu robotniiduk ei tohi sõita, ja takistused, mille otsa see ei tohi põrgata, tuleb ülejäänud niidupinnast piiramistraadiga eraldada.

Sisselülitatud automaatikaga lahkub robotniiduk **aktiivaegadel** (⇨ 11.7) iseseisvalt dokkimisjaamast ja niidab muru. Aku laadimiseks sõidab robotniiduk iseseisvalt dokkimisjaama. Kui valitud on niiduplaani tüüp Standard, niidab ja laeb robotniiduk kogu aktiivaja jooksul. Kui valitud on niiduplaani tüüp Dünaamiline, kohandatakse aktiivaegade piires niitmiste ja laadimiste arvu ja kestust täisautomaatselt.

Väljalülitatud automaatika ja niitmiste korral **väljaspool aktiivaegu** saab niitmise aktiveerida niitmisnupuga või menüüs Käivitus. (⇨ 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, sarnaselt tavalise käsitsi juhitava muruniidukiga. Selleks eemaldage juhtkonsool (2), valige menüüst Veel valik Käsitsi niitmine, aktiveerige niitmistera 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 soovitab STIHLi müügiesindust.

5.1 Nupp STOP

Robotniiduki peal oleva punase nupu STOP vajutamine peatab seadme töö kohe. Niitmistera peatub mõne sekundiga ja ekraanile ilmub teade „Nuppu 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 päring automaatse režiimi jätkamise kohta.
Valiku **Jah** korral jätkab robotniiduk niidupinna niitmist niiduplaani kohaselt. Vastuse **Ei** korral jääb robotniiduk niidupinnale seisma, automaatika lülitub välja. (⇨ 11.7)

Pikk nupu STOP vajutus aktiveerib ka seadmeluku. (⇨ 5.2)

5.2 Seadmelukk

Robotniiduk tuleb enne kõiki hooldus- ja puhastustöid, enne transportimist ning samuti enne kontrollimist blokeerida.
Kui seadmelukk on aktiveeritud, ei saa robotniidukit kasutada.

Seadmeluku aktiveerimine:

– hoidke **nuppu STOP** pikalt all;

– menüüs **Veel**;

– menüüs **Ohutus**.

Seadmeluku aktiveerimine menüü Veel kaudu

- Valige menüüs Veel kirje „iMOW® blokeerimine” ja kinnitage nupuga OK. (⇨ 11.8)

Seadmeluku aktiveerimine menüü Ohutus kaudu

- Avage menüüs Veel alammenüüd Seadistused ja Ohutus. (⇨ 11.15)
- Valige kirje „Seadmelukk” ja kinnitage nupuga OK.

Seadmeluku mahavõtmine

- Kui vaja, äratage seade suvalisele nupule vajutades üles.
- Võtke robotniiduki seadmelukk joonisel kujutatud nupukombinatsiooni kasutades maha. Vajutage selleks **niitmisnuppu** ja **nuppu OK** näidatud järjekorras.

5.3 Kaitsekatted

Robotniidukil on kaitsekatted, mis aitavad vältida juhuslikku kokkupuudet niitmistera 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 niitmisnuppu vasaku pöidlaga. Pärast aktiveerimist tuleb niitmise jätkamiseks ainult niitmisnuppu 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 põrkamine toimub teatud jõuga. Tundlikud või kerged esemed, nt väikesed lillepotid, võivad seeläbi ümber paiskuda või isegi katki minna.

STIHL soovitab 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 PINi päring

Aktiveeritud PINi päringu korral kõlab pärast robotniiduki ülestõstmist alarm, kui ühe minuti jooksul ei sisestata PIN-koodi. (⇨ 11.15)

Robotniidukit saab kasutada ainult koos kaasasoleva dokkimisjaamaga. Teine dokkimisjaam tuleb esmalt robotniidukiga ühendada. (⇨ 11.15)

STIHL soovitab 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. (⇨ 11.15)

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 installib 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 käsitsemise 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.

Veenduge, et kasutaja on füüsiliselt, sensoorselt ja vaimselt võimeline seadet käitama ja sellega töötama. Kui kasutaja on füüsiliselt, sensoorselt või vaimselt piiratud, võib kasutaja sellega töötada ainult järelevalve all või vastutava isiku juhendamisel.

Veenduge, et kasutaja oleks täisealine või saanud järelevalve all väljaõppe mingil kutsealal siseriiklike eeskirjade kohaselt.

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 – õnnetusoht!

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 katuseaedades 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 (rabeduse) 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.

Võrguadapteri pistikut tohib dokkimisjaama elektroonikaga ühendada ainult siis, kui pistik on kuiv ja puhas.

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 kaitseseadisega. Lähemat teavet annab elektrik.

Kui võrguadapter ühendatakse vooluühendusega, mis asub väljaspool hoonet, peab vastav pistikupesa 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 ettevõtte STIHL robotniidukisse. Seal on see optimaalselt kaitstud ja seda laetakse, kui robotniiduk asub dokkimisjaamas. Teiste laadimisseadmete kasutamine on keelatud. Ebasobiva laadimisseadme kasutamise tagajärg võib olla elektrilöök, ülekuumenemine või söövitava 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 hoidke akut ainult temperatuuril –10 °C kuni max +50 °C.

Kaitske akut vihma ja niiskuse eest ning ärge kastke seda vedeliku sisse.

Aku ei tohi sattuda mikrolainete ega kõrge rõhu mõju alla.

Ärge kunagi ühendage (lühistage) aku kontakte metallesemetega. 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 veega maha. Akuvedeliku silma sattumise korral tuleb lisaks pöörduda ka arsti poole. Väljavoolav akuvedelik võib põhjustada nahaärritusi, põletusi ja söövitusi.

Ärge pange esemeid aku õhutuspiludesse.

Lisateavet ohutusjuhiste kohta vaadake siit http://www.stihl.com/safety-data-sheets

6.5 Seadme transport

Aktiveerige seadmelukk 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) laadimispinnale piisavas mõõdus kinnitusvahenditega (rihmad, köied jne), kasutades selles kasutusjuhendis näidatud kinnituskohtasid. (⇨ 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.) 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 kinnitusvaiasid (nt tänavakivid, kõnniteed).

Kontrollige regulaarselt, kas piiramistraat ja võrgujuhe on korralikult paigaldatud.

Lööge kinnitusvaiad 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, liikumisalast 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 võõrkehad, mis võivad seadme alt üles paiskuda.
Eemaldage pärast piiramistraadi paigaldamist niidupinnalt kindlasti kõik tööriistad. Murdunud või kahjustatud kinnitusvaiad 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 kaitseseadiseid 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 varukleepsud 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 soovitab ettevõtte STIHL müügiesindust.

6.7 Programmeerimine

Järgige elektrimootoriga töötavate aiatööriistade kasutamisel kommunaaleeskirjades lubatud tööaegu ja programmeerige aktiivajad selle järgi. (⇨ 14.3)

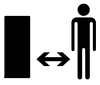
Programmeerige kindlasti selliselt, et niitmise ajal ei viibiks niidetaval pinnal lapsi, pealtvaatajaid ega loomi.

Programmi muutmine **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.

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 lähedal olevaid inimesi alati robotniiduki võimalikust tegevusest.

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!"

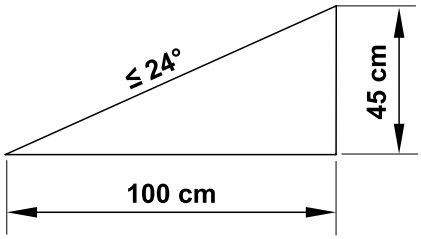
Tähelepanu – vigastusoht!
Ärge kunagi pange käsi ega jalgu pöörlevate detailide lähedale ega nende alla. Kunagi ärge puudutage pöörlevat tera.

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.



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 **seadmelukk** (⇨ 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 lõikeplokk (tera, teravõll, tera kinnitus) pole kahjustada saanud, ning tehke vajalikud parandustööd, enne kui seadme uuesti käivitate ja sellega tööle hakkate.

Vigastusoht!

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 soovitab ettevõtte STIHL müügiesindust.

Muutke enne seadme juurest eemaldumist robotniiduki turvaseadistusi selliselt, et volitamata isikud ei saaks seda aktiveerida. (⇨ 11.15)

Käsitsi niitmine

Käivitage seade ettevaatlikult, järgides suuniseid peatükis „Käsitsi niitmine". (⇨ 15.6)

Töötage vaid päevavalges või hea tehisvalgustusega.

Seadme nuppusid – eriti aga niitmisnuppu – 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 ümberpööramisel 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 jalgealune, 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.

Murukamaras olevatest objektidest (muruniisutusseadmed, postid, veekraanid, vundamendid, elektrikaablid 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 remont. Seadet ei tohi puhastada voolava vee all (nt aiavoolikuga). Ärge kasutage agressiivseid puhastusvahendeid. Sellised puhastusvahendid võivad

kahjustada plast- ja metallosi ning vähendada ettevõtte STIHL 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 soovitab 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 kleepsud alati puhtad ning loetavad. Kahjustatud või kaduma läinud kleepsud tuleb asendada uute originaalsiltidega STIHLi müügiesindusest. Kui mõni detail asendatakse uuega, jälgige, et uus osa saaks samasuguse kleepsu.

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 tööpausi (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 tööpauside korral

Enne hoiulepanekut

– Laadige aku; (⇨ 15.8)
– valige kõrgeim ohutusaste; (⇨ 11.15)
– seadke robotniiduk talveunne. (⇨ 11.16)

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 kuumaallika (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 soovitab ettevõtte STIHL müügiesindust.

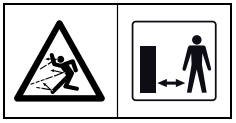
Tagage, et oma aja ära töötanud seade suunatakse nõuetekohaselt jäätmekäitlusse. Tehke seade enne jäätmekäitlusse andmist kasutuskõlbmatuks. Eemaldage õnnetuste vältimiseks kindlasti robotniiduki võrguadapter, aku ja juhtkonsool.

Vigastusoht niitmisteraga!
Ärge jätke kunagi ka oma aja äraelanud muruniidukit järelevalveta. Tagage, et masinat ja eriti niitmistera hoitakse lastele kättesaamatus kohas.

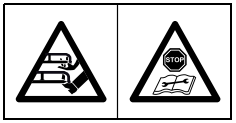
Aku tuleb seadmest eraldi jäätmekäitlusse anda. Tuleb tagada, et akud antakse jäätmekäitlusse keskkonda säästvalt.

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.

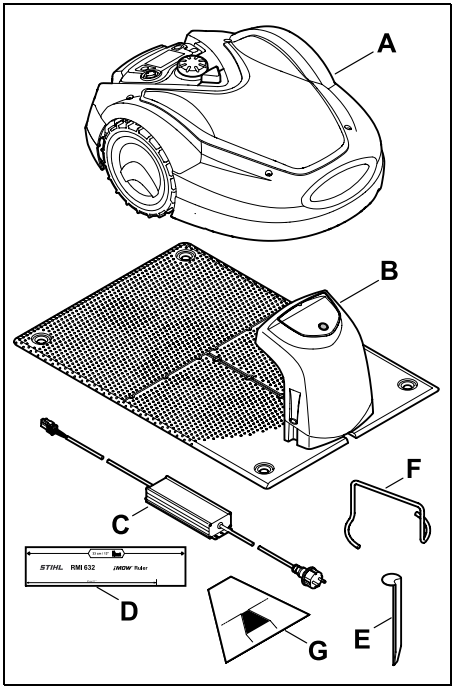
Hoiatus!
Ärge istuge ega ronige seadme peale.

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	Toiteadapter	1
D	iMOW® Ruler	2
E	Dokkimisjaama kinnitusvai	4
F	Liugplaadi tõmmits	1
G	Läbikäigušabloon	1
–	Kasutusjuhend	1

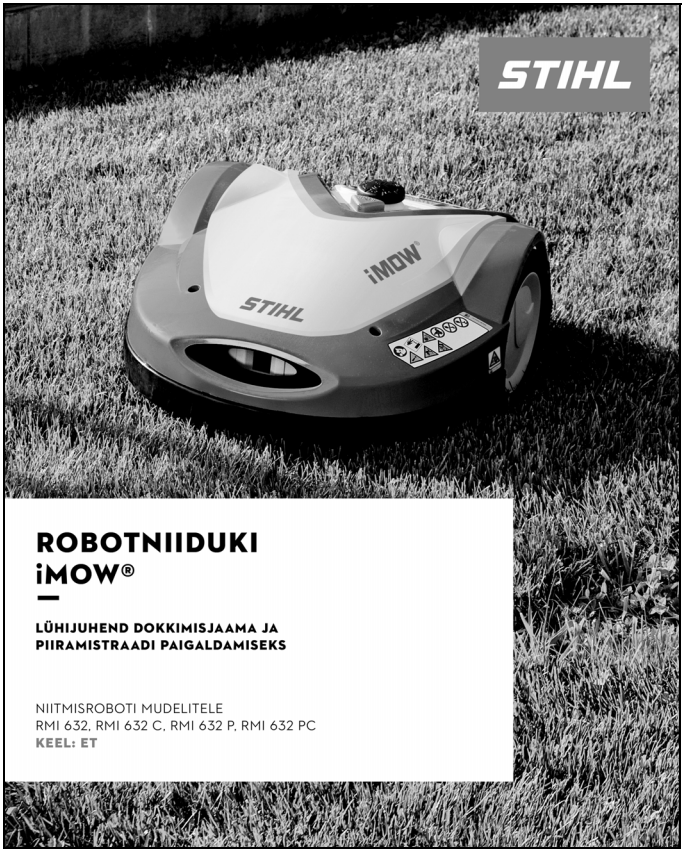
9. Esmakordne paigaldamine

Selleks, et paigaldamine toimuks lihtsalt, kiiresti ja töökindlalt, järgige suuniseid ja märkusi, eriti traadi paigalduskaugust 33 cm. (⇨ 12.)

Niidetud ala saab suurendada, paigaldades piiramistraadi servale lähemale. (⇨ 12.17) Ohutuks tööks tuleb traadi paigalduskaugus kohandada kohalike tingimustega.

iMOW® lühijuhend

Robotniidukile on abiks kaasa pandud eraldi lühijuhend, mis kirjeldab dokkimisjaama ja piiramistraadi paigaldamist. Täpsemad andmed leiate selle kasutusjuhendi vastavatest peatükkidest. Kasutage lühijuhendit alati koos robotniiduki kasutusjuhendiga.


STIHL
iMOW
STIHL
ROBOTNIIDUKI
iMOW®
LÜHIJUHEND DOKKIMISJAAMA JA
PIIRAMISTRAADI PAIGALDAMISEKS
NIITMISROBOTI MUDELITELE
RMI 632, RMI 632 C, RMI 632 P, RMI 632 PC
KEEL: ET

PÕHIPAIGALDUS

SISEMISE DOKKIMISJAAMA PAIGUTAMINE JA PIIRAMISTRAADI PAIGALDAMINE

KASUTAGE SEDA LÜHIJUHENDIT AINULT KOOS ROBOTNIIDUKI KASUTUSJUHENDIGA.

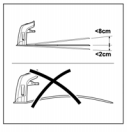
1. Enne paigaldamist tegema aiaplaani.
2. Paigaldage dokkimisjaam sobivasse kohta ja pange iMOW® sinna laadima.
3. Äratage iMOW® nuppu „OK" vajutades üles ja järgige juhtnööre kuni jaotiseni „Traadi paigaldamine".
4. Kasutage iMOW® Rulerit ja läbikäigušablooni et vahemaid määrata.
5. Jätkake paigaldamist jaotise „Traadi ühendamine" järgi ja järgige juhtnööre juhendi lõpuni.

STIHL iMOW® robotniidukid vastavad kõikidele kehtivatele ohutusstandarditele.
Siiski kehtib alljärgnev:
Robotniiduk iMOW® ei ole mänguasi. Robotniiduki iMOW® töötamise ajal tuleb hoida eelkõige lapsed, pealtvaatajad ja loomad tööpiirkonnast eemal.

Ettevalmistavad paigaldusmeetmed
- Niitke kõigepealt niidupinda ≤ 6 cm kõrguselt tavalise muruniidukiga.
- Niidupinnad ei tohi kattuda. Minimumvahemaa piiramistraatide vahel on ≥ 1 m.
- iMOW® robotniiduki ja piiramistraadi vaheline max kaugus: 35 m.
- iMOW® niitmiskõrguse reguleerimine. Soovitus: Niitmisaste 5.
- Soovitatav on eemaldada häirete allikad (nt metall).

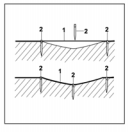
9.1/9.5/9.9

Tarvik AKM 100 väikestele aedadele:
Niidupindadele piiramistraadi pikkusele ≤ 80 m.
9.9

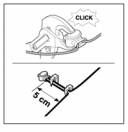


Dokkimisjaama asukoht:
- Varjus, kaitstud, horisontaalses asendis
- Kaugus tõkestatud alast: ≥ 2 m
- Soovitatav on kasutada ülepingekaitsmega pistikupesa.

9.1/12.9



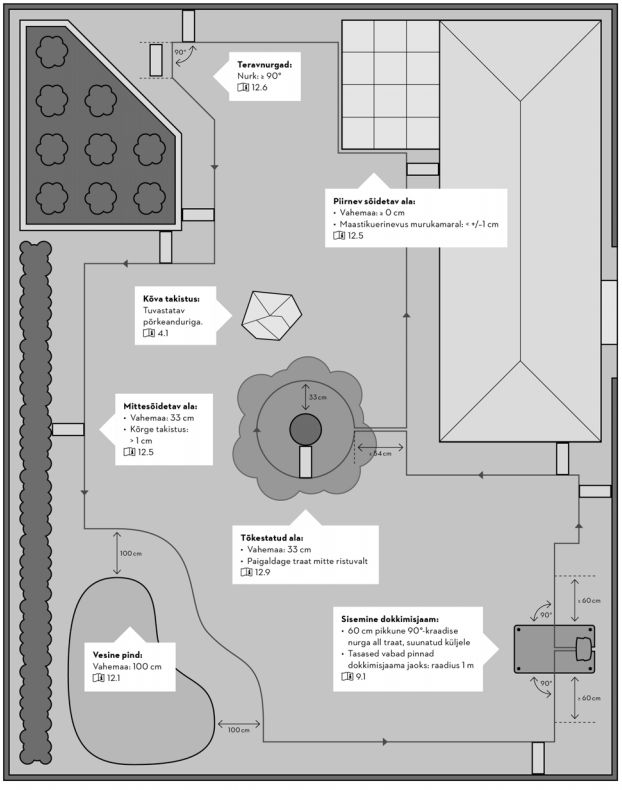
Piiramistraadi paigaldamine:
Paigaldage piiramistraat (1) maapinnale korrapäraste vahekaugustega ja fikseerige kinnitusvaiadega (2). Ebatasasuste puhul kasutage täiendavaid kinnitusvaiu. Paigaldage traat mitte ristuvalt.
12.3



Traadi ühendusklemmide korrektne paigaldus:
Lükake lahtised isoleerimata traadiotsad kuni lõpuni traadi ühendusklemmi. Vajutage traadi ühendusklemm sobivate tangidega kokku, laske korralikult kinni klõpsatada.
12.16

Klienditoe poole: https://support.stihl.com/

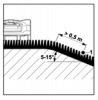
Kasutusjuhend | Piiramistraat | iMOW® Ruler | Läbikäigušabloon



Illustratsioon mitte mõõtkavas

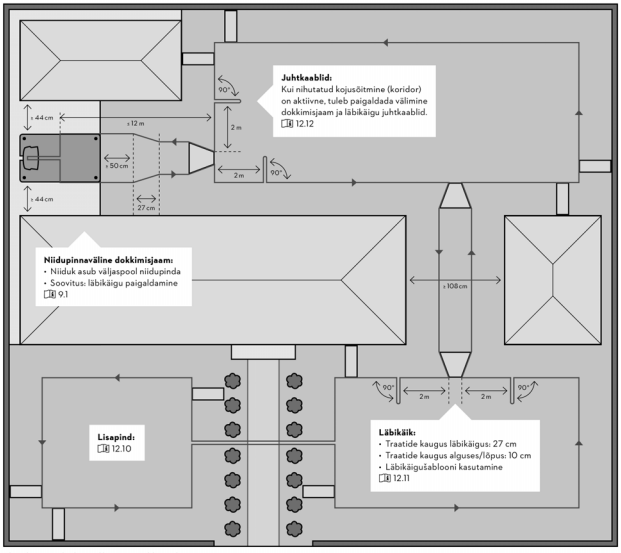
TÄIENDAV PAIGALDUS

VÄLIMISE DOKKIMISJAAMA PAIGUTAMINE JA PIIRAMISTRAADI PAIGALDAMINE ERIJUHTUDEL



Langev maastik niidupinnal:
Selleks et robotniiduk niidupinnal langevat ala automaatselt ja ilma tõrgeteta niita saaks, tuleb piiramistraat kallakul (1) kalda äärele võimalikult lähedale paigutada. Vahemaa: 0,5 m
📖 12.14

Käivituspunktid:
Niidupindadel, kuhu robotniiduk peab sõitma läbikäigu või välimise dokkimisjaama kaudu, tuleb määrata üks käivituspunkt.
📖 9.8/11.14/12.11



Illustratsioon mitte mõõtkavas

Klienditoe poole: https://support.stihl.com/ 0477-810-5267 ET-25

9.1 Dokkimisjaama puudutavad juhised

Nõuded dokkimisjaama asukohale

– **Kaitstud, varjuline.**
Otsene päikesekiirgus 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.

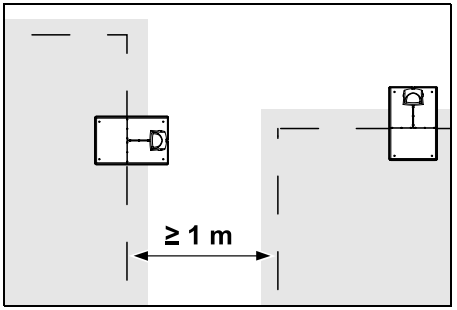
– **Sobiva pistikupesa vahetus läheduses.**
Võrguühendus tohib asetseda dokkimisjaamast vaid nii kaugel, et vastavate voolukaablitega saaks ühendada dokkimisjaama otse võrku, võrguadapteri voolukaablit muuta ei tohi.
Soovitatav on kasutada ülepingekaitsega pistikupesa.

– **Ilma häireallikateta**.
Metallid, raudoksiidid, magnetilised või elektrit juhtivad materjalid või varem paigaldatud piiramistraadid võivad niitmist häirida. Need häireallikad on soovitatav eemaldada.

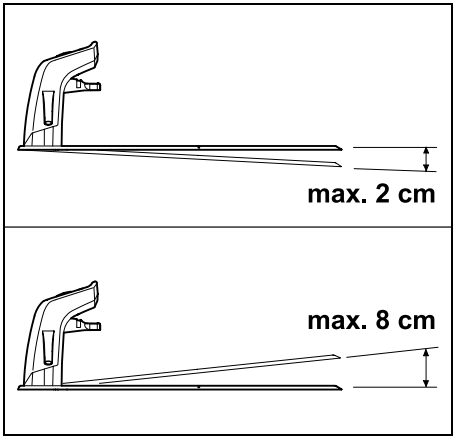
– **Horisontaalne ja tasane.**

Ettevalmistus

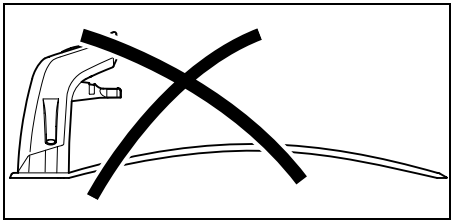
- Niitke muru enne esmakordset installimist tavalise muruniidukiga (muru optimaalne kõrgus maksimaalselt 6 cm).
- Kõva ja kuiva pinna puhul niisutage niidupinda kergelt, et lihtsustada kinnitusvaiade maasse löömist.



Niidupinnad ei tohi kattuda. Kahe niidupinna piiramistraatide vaheline kaugus peab olema **≥ 1 m**.



Dokkimisjaama kalle tohib olla maksimaalselt 8 cm tahapoole ja 2 cm ettepoole.

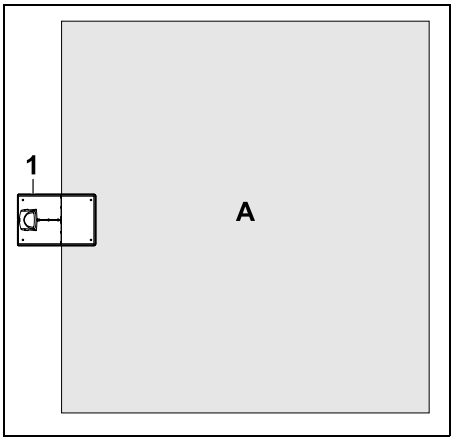


Ärge kunagi alusplaati painutage. Ebatasasused tuleb alusplaadi alt kõrvaldada, et see asuks kogu pinnaga maapinnal.

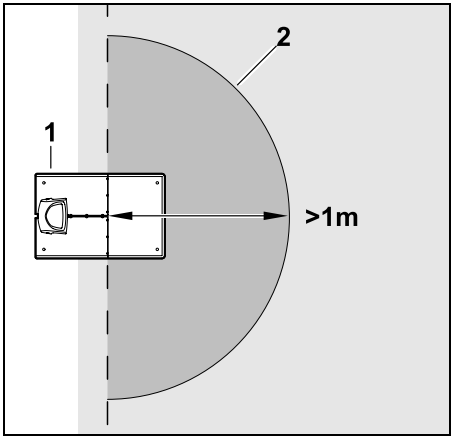
Paigaldamisvõimalused

Dokkimisjaama võib paigaldada niidupinnale või sellest väljapoole.

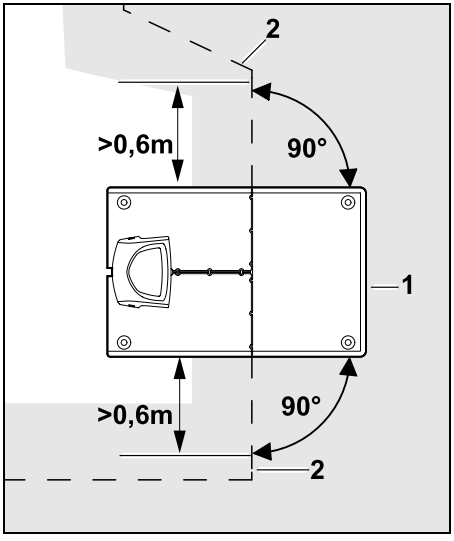
Niidupinnal asuv dokkimisjaam



Dokkimisjaam (1) paigaldatakse niidupinnale (A), otse selle servale.

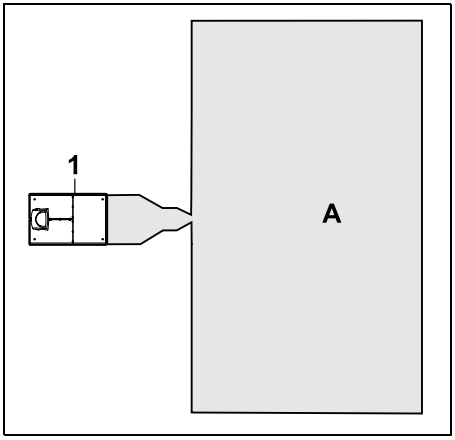


Dokkimisjaama (1) ees peab pind (2) olema vähemalt 1 m raadiuses tasane ja vaba. Künkad ja süvendid tuleb kõrvaldada.



Enne ja pärast dokkimisjaama (1) paigaldage piiramistraat (2) **0,6 m** otse ja alusplaadi suhtes täisnurga all. Seejärel vedage piiramistraat mööda niidupinna äärt.

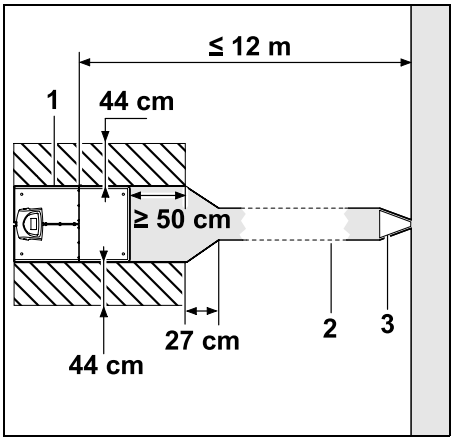
Niidupinnaväline dokkimisjaam



Dokkimisjaam (1) paigaldatakse väljapoole niidupinda (A).

Niidupinnavälise dokkimisjaama korral tuleb nihutatud kojusõitmiseks paigaldada **juhtkaablid**. (⇨ 12.12)

Niidupinnavälise dokkimisjaama ruumivajadus

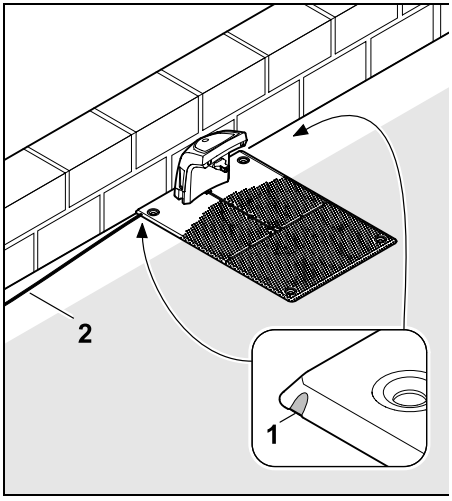


Selleks, et dokkimisjaama sisenemine ja sealt väljumine toimuks korrektselt, peab dokkimisjaam (1) olema paigaldatud läbikäiguga (2), nagu joonisel näidatud. Alad dokkimisjaama ümber ning väljaspool piiramistraati peavad olema tasased ja vabalt sõidetavad. Künkad ja süvendid tuleb kõrvaldada.

Läbikäik (2) paigaldatakse läbikäigušablooni (3) abil. (⇨ 12.11)

Minimaalne kaugus alusplaadist läbikäigu alguseni: ≥ 50 cm
Vaba pinna laius külgsuunas: 44 cm
Maksimaalne kaugus niidupinnast: ≤ 12 m

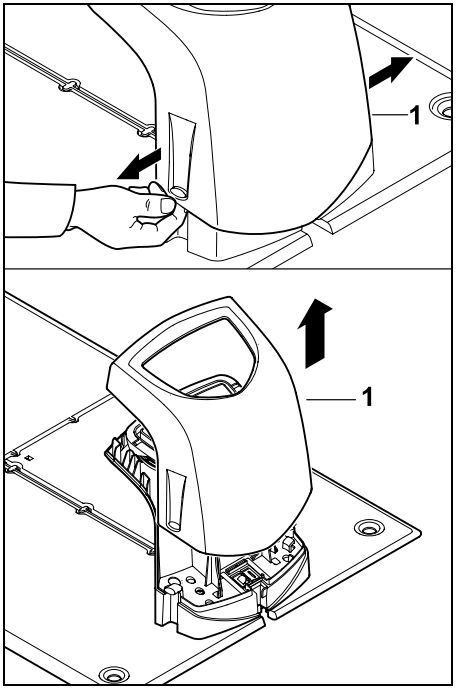
Dokkimisjaama paigaldamine seina äärde



Kui dokkimisjaam paigaldatakse seina äärde, tuleb alusplaadist kombitangidega kas vasakult või paremalt poolt detail (1) välja murda, et teha ruumi võrgukaablile (2).

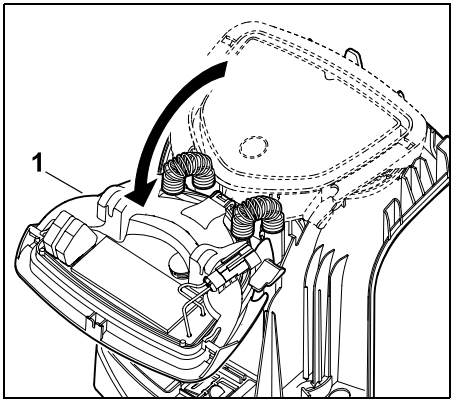
9.2 Dokkimisjaama ühendused

Katte eemaldamine

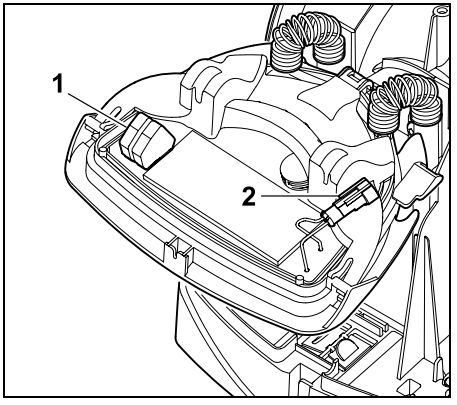


Tõmmake kate (1) kergelt vasakult ja paremalt poolt lahti ning eemaldage suunaga ülespoole, nagu on joonisel näidatud.

Paneeli lahtipööramine

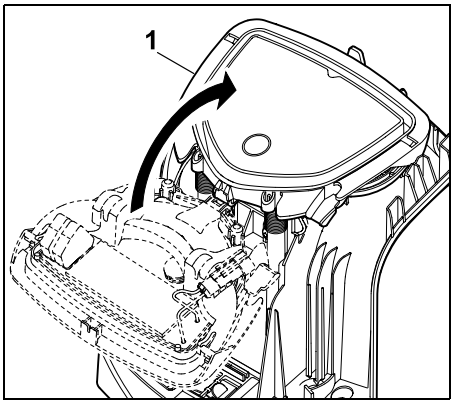


Pöörake paneel (1) suunaga ette lahti. Hoidke paneeli lahtises asendis, kuna muidu pööravad liigendvedrud selle automaatselt kinni.



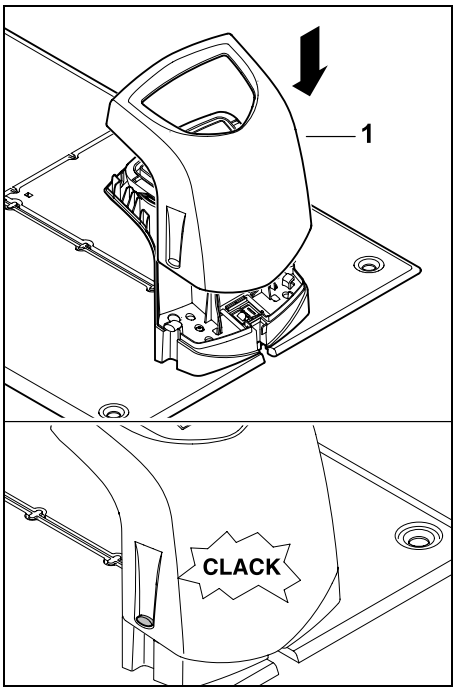
Piiramistraadiühendused (1) ja voolukaabel (2) on suletud paneeli korral ilmastikumõjude eest kaitstud.

Paneeli kinnipööramine



Pöörake paneel (1) suunaga taha kinni, ärge seejuures kaableid kinni kiiluge.

Katte paigaldamine

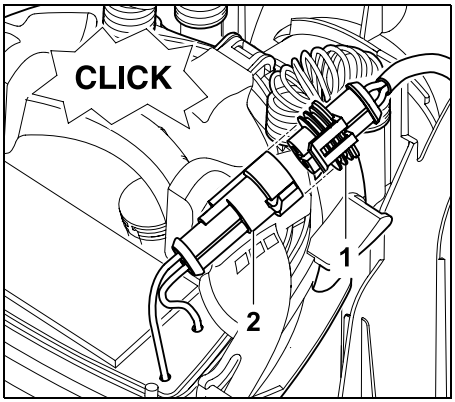


Paigaldage kate (1) dokkimisjaamale ja laske fikseeruda, ärge seejuures kaableid kinni kiiluge.

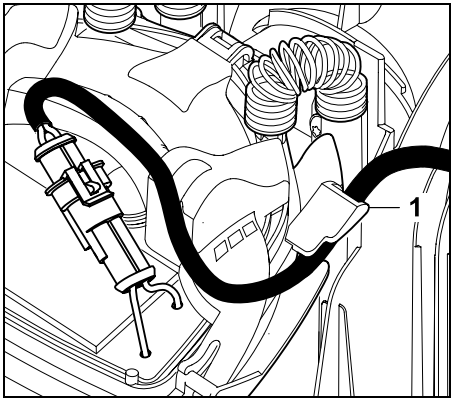
9.3 Võrgujuhtme ühendamine dokkimisjaamaga

Märkus:
pistik ja ühenduspesa peavad olema puhtad.

- Eemaldage dokkimisjaama kate ja pöörake paneel lahti. (⇨ 9.2)

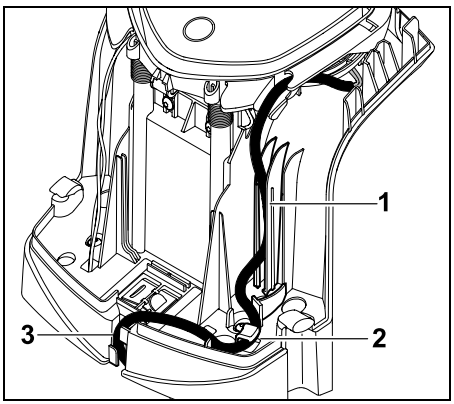


Ühendage toiteadapteri pistik (1) dokkimisjaama pistikuga (2).



Lükake voolukaabel läbi paneelil oleva kaablijuhiku (1).

- Pöörake paneel kinni. (⇨ 9.2)

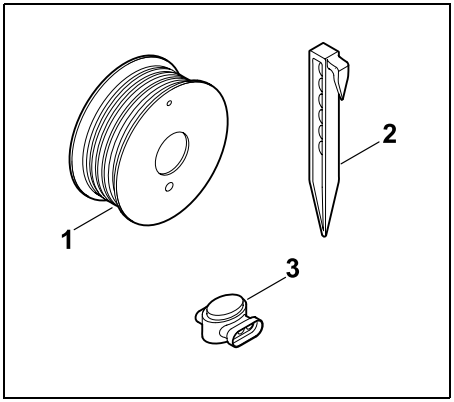


Lükake voolukaabel kaablijuhikusse (1) ning viige siis läbi tõmbetõkise (2) ja kaablikanali (3) võrguadapterini, nagu joonisel näidatud.

- 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), kinnitusvaiu (2) ja traadi ühendusklemme (3). Paigalduskomplektis võib olla lisaosi, mida paigaldamiseks ei ole vaja.

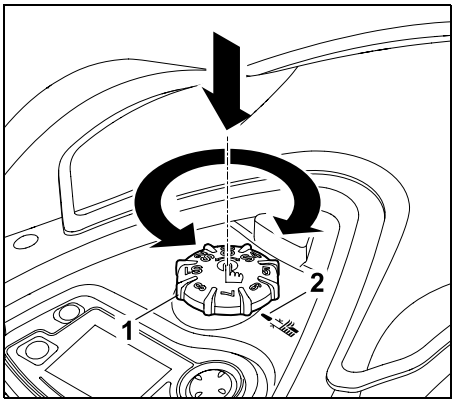
9.5 Niitmiskõrguse reguleerimine

Esimestel nädalatel, kuni piiramistraat kasvab rohu sisse, seadke niitmiskõrgus vähemalt **5. astmele**, et mitte kahjustada piiramistraati ja tagada ohutu töö.

Astmed **S1**, **S2, S3** ja **S4** on erikõrgused väga tasaste muruplatside jaoks (maapinna ebatasasused < +/–1 cm).

Vähim niitmiskõrgus:
aste S1 (20 mm).

Suurim niitmiskõrgus:
8. aste (60 mm).



Vajutage ja keerake pöördnuppu (1). See lukustub lahtilaskmisel uuesti. Märgistus (2) osutab valitud niitmiskõrgusele.

Pöördnupu saab regulaatori küljest üles lahti tõmmata. See täidab ohutuseesmärki: sest nii ei saa seadet pöördnupust üles tõsta ega kanda.

9.6 Nõuanded esimeseks installimiseks

Robotniiduki installimisel on abiks paigaldusabiline. Programm juhib teid läbi esmakordse installimisprotsessi.

- Keele, kuupäeva ja kellaaja seadistamine
- Dokkimisjaama installimine
- Piiramistraadi paigaldamine
- Piiramistraadi ühendamine
- Robotniiduki ja dokkimisjaama ühendamine
- Installimise kontrollimine
- Robotniiduki programmeerimine
- Esmakordse installimise lõpetamine

Paigaldusabilise etapid tuleb täielikult läbi käia, alles seejärel on robotniiduk kasutusvalmis.

Kodulehel www.stihl.com on võimalik vaadata **paigaldusvideot**. Täiendavad juhised robotniiduki installimise kohta saate ettevõtte STIHL müügiesindusest.

Paigaldusabilise saab pärast taastamist (tehase seadistuste taastamist) uuesti aktiveerida. (⇨ 11.16)

Ettevalmistus

- Niitke muru enne esmakordset installimist tavalise muruniidukiga (muru optimaalne kõrgus maksimaalselt 6 cm).
- Kõva ja kuiva pinna puhul niisutage niidupinda kergelt, et lihtsustada kinnitusvaiade maasse löömist.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Ettevõtte STIHL müügiesindaja peab robotniiduki aktiveerima ja siduma omaniku meiliaadressiga. (⇨ 10.)

Menüüde kasutamisel järgige peatüki „Kasutusnõuanded juhiseid". (⇨ 11.1)

Rist-juhtrauaga tehakse valikuid, valitakse menüüpunkte ja lülitusi.

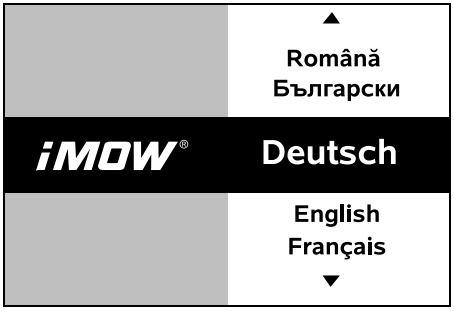
Klahviga OK avatakse alammenüü ja kinnitatakse valikut.

Klahviga Tagasi väljutakse aktiivsest menüüst ja liigutakse paigaldusabilises sammu võrra tagasi.

Kui esmakordsel installimisel tekib vigu või tõrkeid, ilmub ekraanile selle kohta teade. (⇨ 24.)

9.7 Keele, kuupäeva ja kellaaja seadistamine

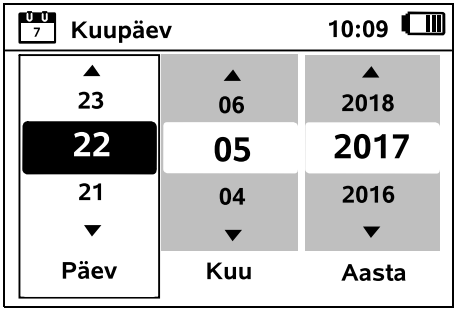
- Vajutage seadme ja paigaldusabilise aktiveerimiseks juhtkonsoolil mõnd suvalist nuppu.



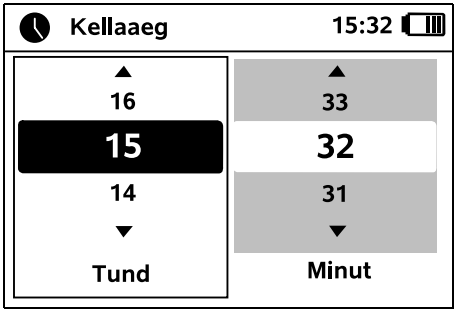
Valige ekraani soovitud keel ja kinnitage nupuga OK.

Kinnitage keelevalik nupuga OK või valige Muutmine ja valige uuesti keel.

- Kui nõutav, sisestage robotniiduki 9-kohaline seerianumber. See number on trükitud tüübisildile (kleeps juhtkonsooli all asuvas hoidikus).



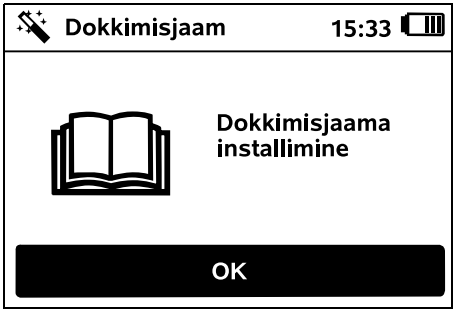
Seadke rist-juhtrauaga tegelik kuupäev ja kinnitage klahviga OK.



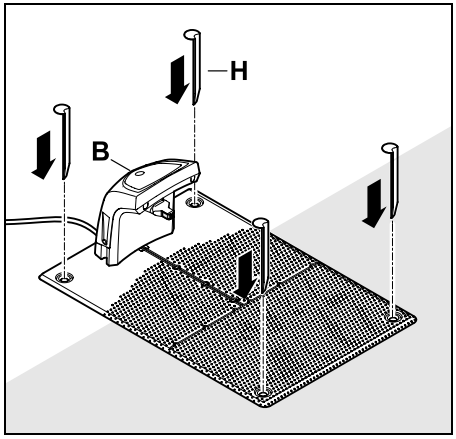
Seadistage rist-juhtrauaga tegelik kellaaeg ja kinnitage klahviga OK.

9.8 Dokkimisjaama installimine

Järgige peatükki „Dokkimisjaama puudutavad juhised" (⇨ 9.1) ja paigaldusnäiteid (⇨ 27.) selles kasutusjuhendis.



- Ühendage voolukaabel dokkimisjaamaga. (⇨ 9.3)
- Dokkimisjaama paigaldamisel seina äärde 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.

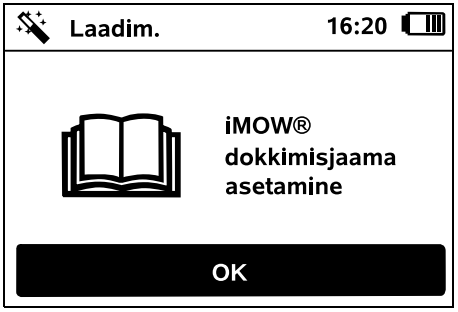
Võrguadapteri nõuetekohane töötamine on tagatud ainult siis, kui **keskkonnatemperatuur** jääb **0 °C** ja **40 °C** vahele.

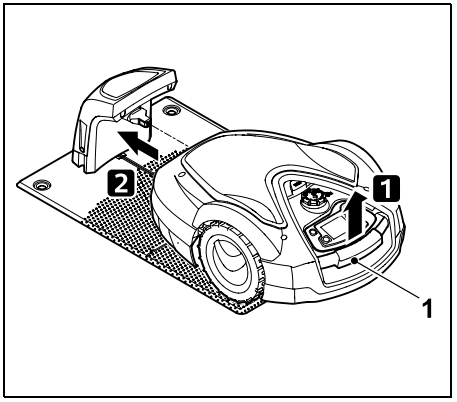
- Kõik voolukaablid tuleb paigaldada väljapoole niidupinda, eriti väljapoole niitmistera tegevusulatust, ja maasse kinnitada või peita kaablikanali sisse.
- Dokkimisjaama läheduses tuleb voolukaabel lahti rullida, et vältida tõrkeid traadi signaalis.
- Ühendage võrgupistik.

Dokkimisjaamal vilgub kiiresti punane LED, kuni piiramistraati ei ole ühendatud. (⇨ 13.1)

- Vajutage pärast tööde lõpetamist juhtkonsoolil nuppu OK.

Välise dokkimisjaama korral
Pärast esmast paigaldamist paigutage vähemalt üks käivituspunkt dokkimisjaama läbikäigust väljapoole. Määrake käivitussagedus nii, et 10st niitmisest 0 (0/10) käivituksid dokkimisjaamast (käivituspunkt 0). (⇨ 11.14)





Tõstke robotniiduk kandesangast (1) veidi ülespoole, et veorattad vabastada. Lükake seade esiratastele toetades dokkimisjaama.

Seejärel vajutage juhtkonsoolil nuppu OK.

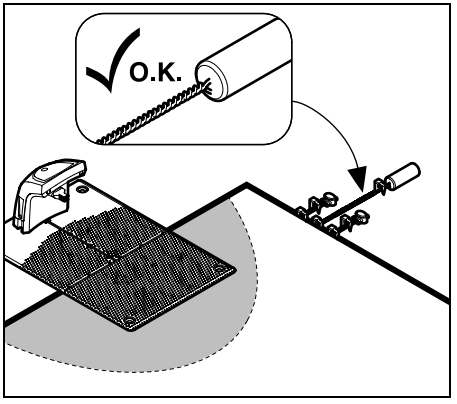
Kui aku on tühjaks saanud, ilmub pärast dokkimist ekraani ülemisse parempoolsesse nurka aku sümboli asemel võrgupistiku sümbol ja aku laeb piiramistraadi paigaldamise ajal. (⇨ 15.8)

9.9 Piiramistraadi paigaldamine

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 **läbikäikude** arvestamist paigaldamise käigus.

Väikeste niidupindade puhul, kui traat on lühem kui 80 m, tuleb koos piiramistraadiga paigaldada tarvik **AKM 100**. Liiga lühikese traadi puhul vilgub dokkimisjaamas SOS-märguanne ja traadi signaali ei väljastata.



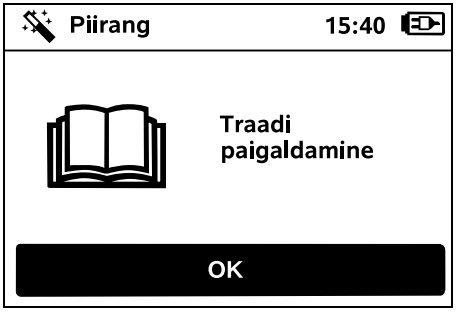
Kasutage ainult originaalkinnitusvaiu ja originaalpiiramistraati. Paigalduskomplektid vajalike paigaldusmaterjalidega on tarvikutena saadaval ettevõtte STIHL müügiesindustes. (⇨ 18.)

Joonistage traadi paigutus aiaplaanile. Kandke joonisele järgmised andmed.

– **Niidupinna kontuur** koos oluliste takistuste, piiride ja tõkestatud aladega, kus robotniiduk töötada ei tohi. (⇨ 12.1)
– **Dokkimisjaama** asukoht. (⇨ 9.1)
– **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)

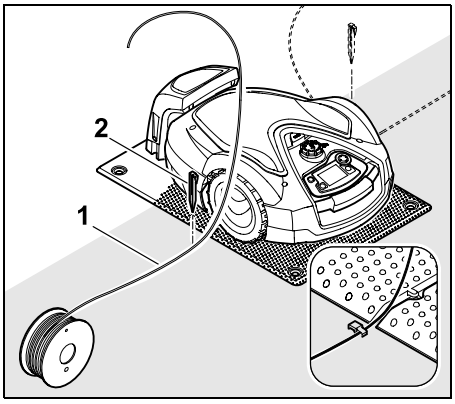
Piiramistraat tuleb katkematu aasana ümber terve niidupinna paigaldada. Maksimaalne pikkus: **500 m**

Robotniiduk ei tohi üheski kohas olla piiramistraadist kaugemal kui 35 m, kuna muidu ei ole traadi signaal tuvastatav.

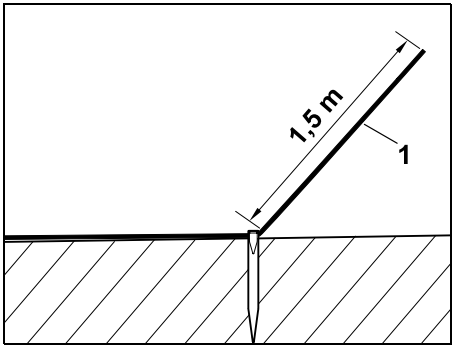


Paigaldage piiramistraat, alustades dokkimisjaamast. Paigaldus on **niidupinnale paigaldatud dokkimisjaama** ja **niidupinnavälise dokkimisjaama** korral erinev.

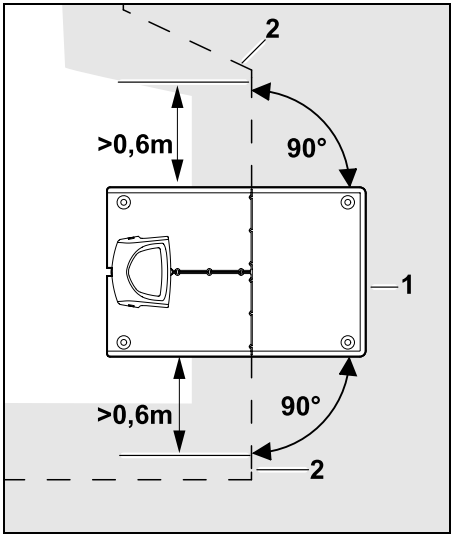
Algus niidupinnale paigaldatud dokkimisjaama korral



Kinnitage piiramistraat (1) alusplaadist **vasakul** või **paremal** pool otse traadi väljumiskoha kõrval kinnitusvaiaga (2) maapinda.



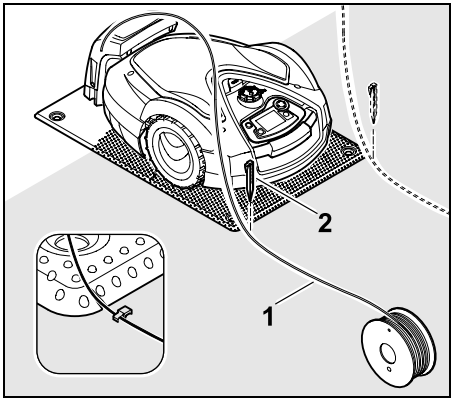
Jätke umbes **1,5 m** pikkune vaba traadiots (1).



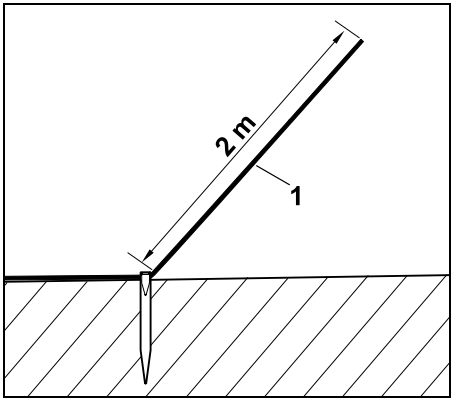
Enne ja pärast dokkimisjaama (1) paigaldage piiramistraat (2) **0,6 m** otse ja alusplaadi suhtes täisnurga all. Seejärel vedage piiramistraat mööda niidupinna äärt.

Kui kasutate nihutatud kojusõitmist (koridori), paigaldage piiramistraat enne ja pärast dokkimisjaama vähemalt **1,5 m** jagu otse ja alusplaadi suhtes täisnurga all. (⇨ 11.13)

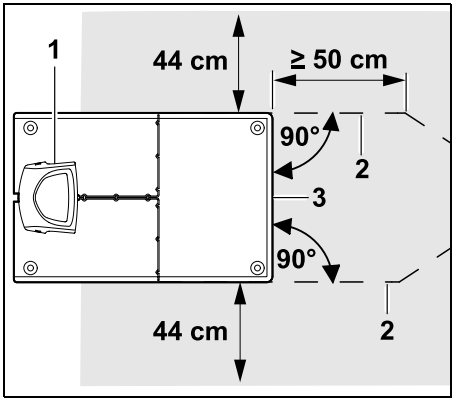
Algus niidupinnavälise dokkimisjaama korral



Kinnitage piiramistraat (1) alusplaadi taga **vasakul** või **paremal** pool otse traadi väljumiskoha kõrval maapinda kinnitusvaiaga (2).



Jätke umbes **2 m** pikkune vaba traadiots (1).

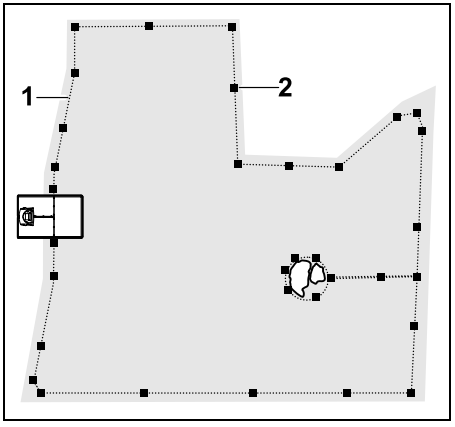


Enne ja pärast dokkimisjaama (1) paigaldage piiramistraat (2) 50 cm kaugusel alusplaadi suhtes täisnurga alla. Seejärel saab paigaldada läbikäigu (⇨ 12.11) või vedada piiramistraadi mööda niidupinna äärt.

Alusplaadi (3) mõlema külje pool peab olema vähemalt 44 cm laiune vabalt sõidetav pind.

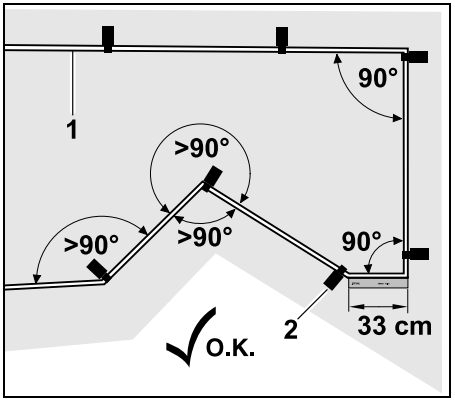
Lisateavet niidupinnavälise dokkimisjaama paigaldamise kohta leiate peatükist „Paigaldusnäited". (⇨ 27.)

Traadi paigaldamine niidupinnale



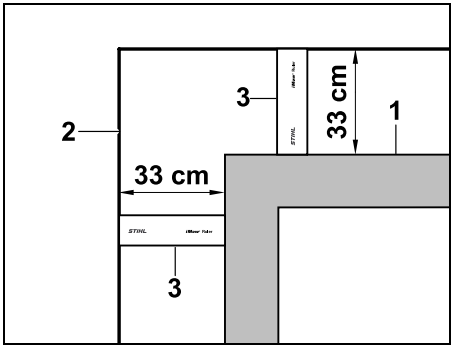
Paigaldage piiramistraat (1) ümber niidupinna ja ümber takistuste (⇨ 12.9) ning kinnitage vaiadega (2) maapinna külge. Kontrollige kaugusi vahendiga iMOW® Ruler. (⇨ 12.5)

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.

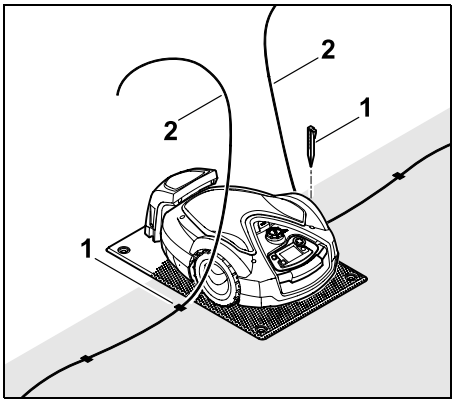
Pärast 90° nurka tuleb traat enne järgmise nurga paigaldamist vähemalt vahendi iMOW® Ruler pikkuselt otse vedada.



Paigaldades ümber kõrgete takistuste, nt müürinurkade või peenrakastide (1), tuleb nurkades säilitada traadi lubatud kaugus, et robotniiduk ei riivaks takistust. Paigaldage piiramistraat (2) vahendiga iMOW® Ruler (3), nagu joonisel näidatud.

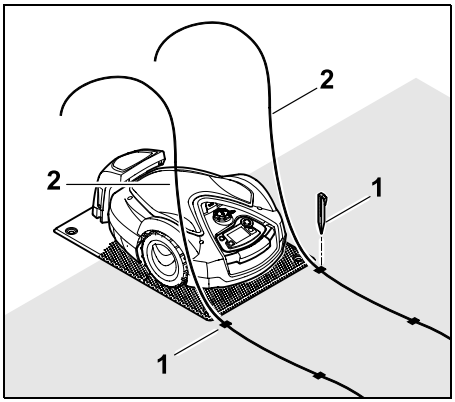
- Kui vaja, pikendage piiramistraati kaasasolevate traadi ühendusklemmidega. (⇨ 12.16)
- Mitme kokkukuuluva niidupinna korral paigaldage lisapinnad (⇨ 12.10) või ühendage niidupinnad läbikäikudega. (⇨ 12.8)

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



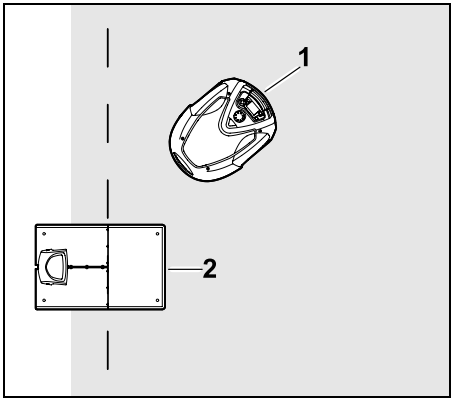
Kinnitage viimane kinnitusvai (1) alusplaadi taga vasakul või paremal pool otse traadi väljumiskoha kõrvale. Lõigake piiramistraat (2) läbi, jättes u 2 m pikkuse vaba traadiotsa.

Traadi paigaldamise lõpetamine

- Kontrollige piiramistraadi kinnitusi maasse, etalonina piisab ühest kinnitusvaiast meetri kohta. Piiramistraat peab alati asetsema muru peal. Lööge kinnitusvaiad üleni maasse.
- Vajutage pärast tööde lõpetamist juhtkonsoolil nuppu OK. OK

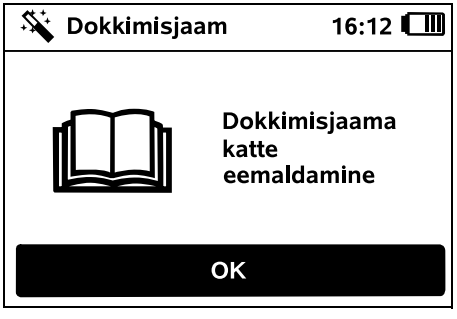
Kui aku on liiga tühi, et paigaldusabilise ülejäänud etappe sooritada, kuvatakse vastav teade. Sellisel juhul jätke robotniiduk dokkimisjaama ja laadige akut edasi.
Nupuga OK paigaldusabilise järgmisesse etappi liikumine on alles siis võimalik, kui akupinge on piisav.

9.10 Piiramistraadi ühendamine



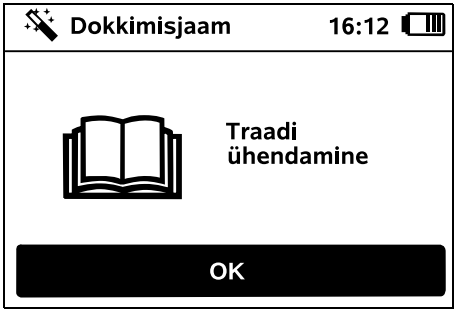
Asetage robotniiduk (1) dokkimisjaama (2) taha niidupinnale, nagu joonisel on näidatud, seejärel vajutage nuppu OK.

Eemaldage võrguadapteri pistik vooluvõrgust ja vajutage nuppu OK.

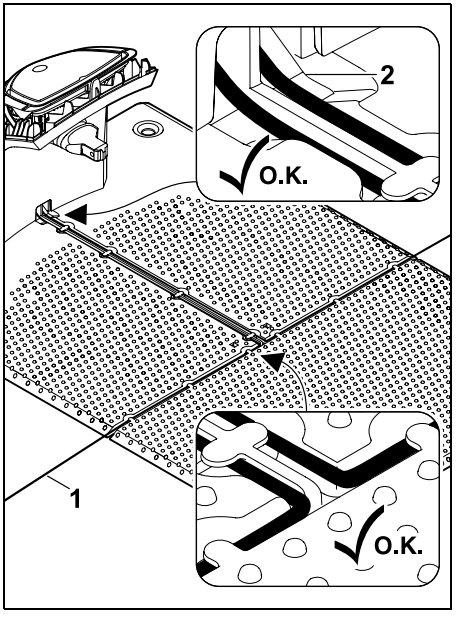


Eemaldage kate. (⇨ 9.2)

Seejärel vajutage juhtkonsoolil nuppu OK.

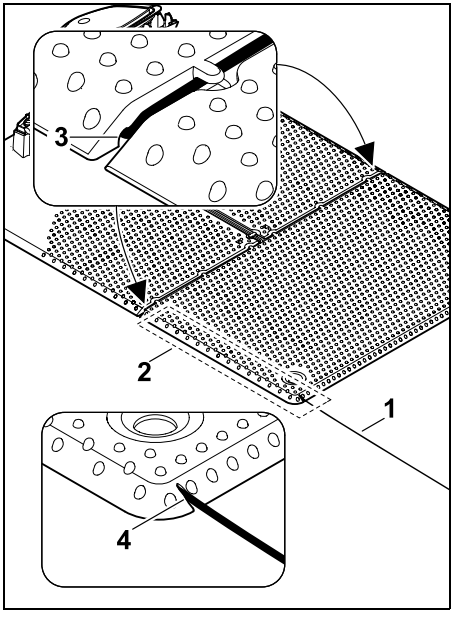


Piiramistraat niidupinnal asuva dokkimisjaama korral

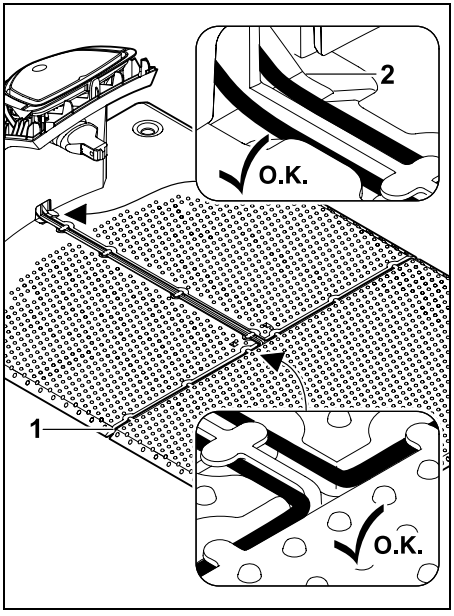


Vedage piiramistraat (1) alusplaadi kaablijuhikutesse ja läbi sokli (2).

Piiramistraat niidupinnavälise dokkimisjaama korral



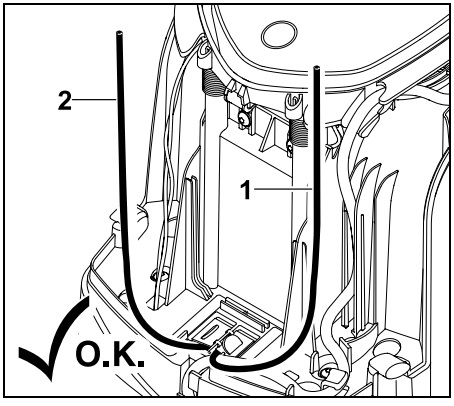
Paigutage piiramistraat (1) alas (2) alusplaadi alla. Selleks lükake traat traadi väljumiskohtadesse (3, 4), vajaduse korral lõdvendage vaiu.



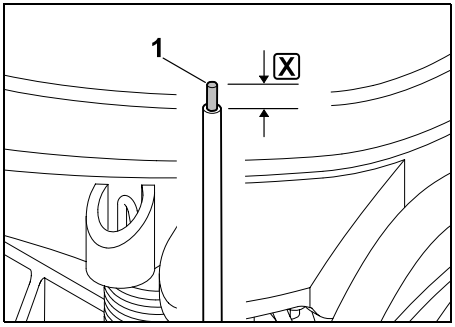
Vedage piiramistraat (1) alusplaadi kaablijuhikutesse ja läbi sokli (2).

Piiramistraadi ühendamine

Märkus:
kontrollige, et kontaktid oleksid puhtad (ei oleks korrodeerunud, määrdunud vms).

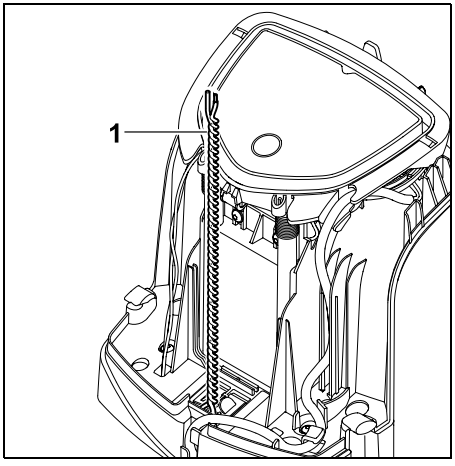


Lühendage vasakpoolne traadiots (1) ja parempoolne traadiots (2) ühepikkuseks. Pikkus traadi väljumiskohast kuni traadiotsani: **40 cm.**



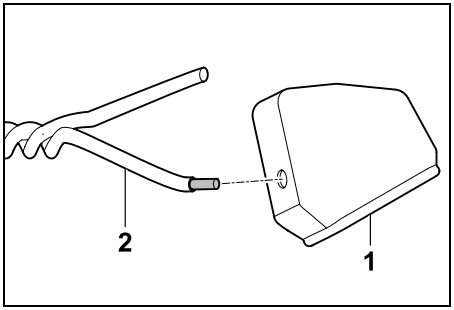
Eemaldage vasakpoolselt traadiotsalt (1) sobiva tööriistaga pikkuselt X isoleerkiht ja keerutage traadiots kokku.

X = 10-12 mm

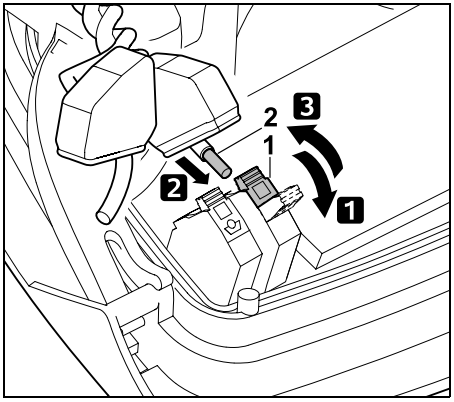


Keerutage vabad traadiotsad (1) omavahel kokku, nagu joonisel näidatud.

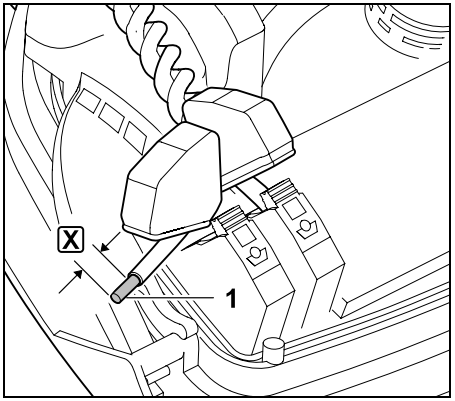
- Pöörake paneel lahti ja hoidke selles asendis. (⇨ 9.2)



Pange iga traadiotsa (2) peale otsak (1).

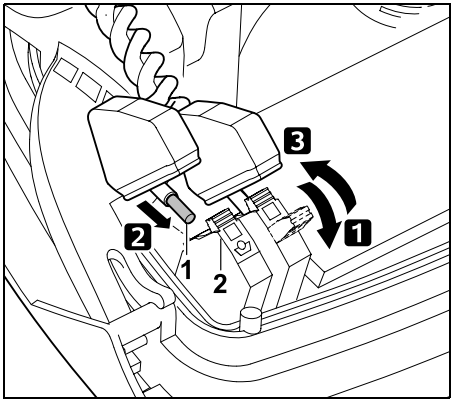


1 Avage vasakpoolne kinnitushoob (1).
2 Sisestage isoleerkihita traadiots (2) kuni lõpuni klemmiplokki.
3 Sulgege kinnitushoob (1).

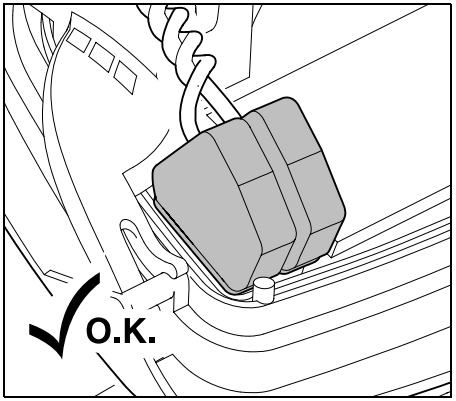


Eemaldage parempoolselt traadiotsalt (1) sobiva tööriistaga pikkuselt X isoleerkiht ja keerutage traadiots kokku.

X = 10-12 mm



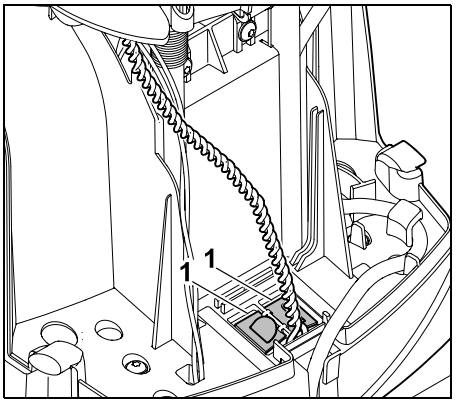
1 Avage parempoolne kinnitushoob (1).
2 Sisestage isoleerkihita traadiots (2) kuni lõpuni klemmiplokki.
3 Sulgege kinnitushoob (1).



Lükake otsakud klemmiplokkidele.

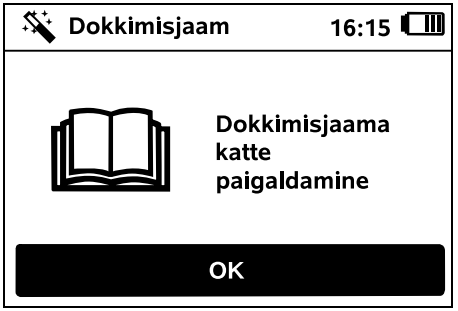
Kontrollige traadiotste kinnitust klemmiplokis: mõlemad traadiotsad peavad olema kindlalt fikseeritud.

- Pöörake paneel kinni. (⇨ 9.2)



Sulgege kaablikanali katted (1).

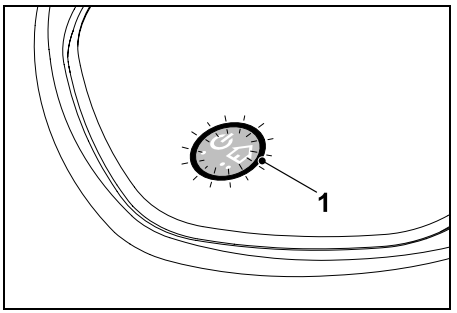
- Vajutage pärast tööde lõpetamist juhtkonsoolil nuppu OK. OK



Paigaldage kate. (⇨ 9.2)

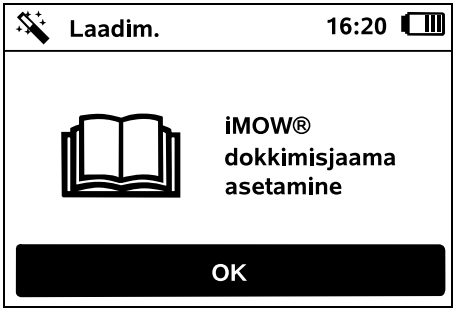
Seejärel vajutage juhtkonsoolil nuppu OK. OK

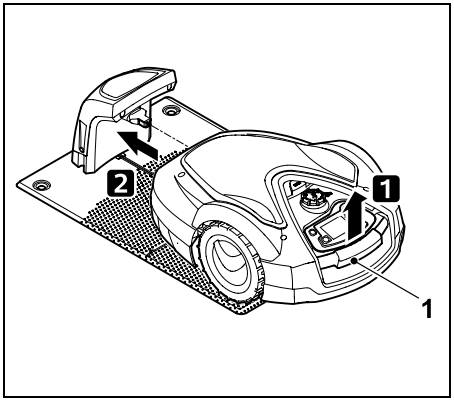
Torgake võrguadapteri pistik vooluvõrku ja vajutage nuppu OK. OK



Kui piiramistraat on korrektselt paigaldatud ja dokkimisjaam vooluvõrguga ühendatud, põleb LED (1).

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.

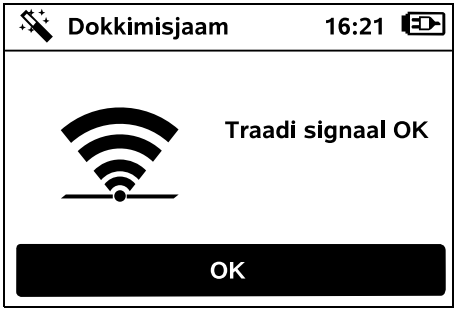
Seejärel vajutage juhtkonsoolil nuppu OK.

9.11 Robotniiduki ja dokkimisjaama ühendamine

Robotniiduki saab alles siis kasutusele võtta, kui see dokkimisjaama saadetud traadisignaali korrektselt vastu võtab. (⇨ 11.15)

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.

RMI 632 C, RMI 632 PC:
Pärast õnnestunud ühendamist aktiveeritakse energiarežiim Standard. (⇨ 11.10)

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 kokkurullitud 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 metallesemed.

– Piiramistraadi max pikkus on ületatud. (⇨ 12.1)

Abinõud

– Korrake ühendamist ilma edasiste abinõudeta.

– Dokkige robotniiduk (⇨ 15.7)

– Ühendage piiramistraadi otsad õigesti (⇨ 9.10)

– 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 (⇨ 9.10)

– Väikeste niidupindade puhul, kui traat on lühem kui 80 m, tuleb koos piiramistraadiga paigaldada tarvik AKM 100.(⇨ 9.9)

– Kontrollige dokkimisjaama LED-näidikut. (⇨ 13.1)

– Parandage katkine traat.

– Lülitage mobiiltelefonid ja läheduses asuvad dokkimisjaamad välja.

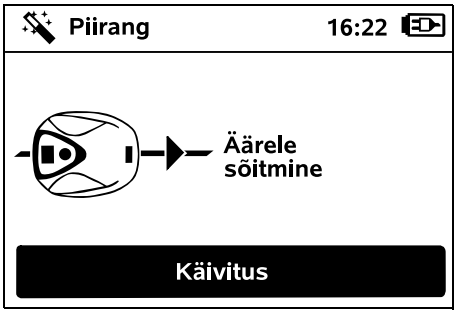
– Muutke dokkimisjaama asukohta või kõrvaldage dokkimisjaama alt häirete allikad.

– Kasutage suurema ristlõikega piiramistraati (lisavarustus).

Pärast nimetatud abinõude rakendamist vajutage nuppu OK ja korrake ühendamist.

Kui traadi signaali ei võeta korrektselt vastu ja kirjeldatud meetodid ei too lahendust, võtke ühendust müügiesindusega.

9.12 Installimise kontrollimine

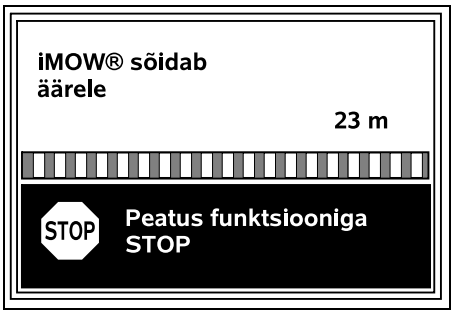


Käivitage äärel sõitmine, vajutades nuppu OK – seejuures ei aktiveerita niitmistera.

Pärast esimest installimist liigub robotniiduk töörežiimil mööda niidupinna äärt vaheldumisi mõlemas suunas. Seepärast tuleks äärt mööda liikumist esimest korda installimisel ka mõlemas suunas kontrollida.

RMI 632 C, RMI 632 PC: äärel sõitmisega määratakse kindlaks robotniiduki kodupiirkond. (⇨ 14.5)

Kui robotniiduk ei saa enne äärel sõitmise käivitamist GPS-signaali, ilmub ekraanile tekst „GPSi ootamine”. Kui robotniiduk GPS-signaali ei saa, alustab ta sellegipoolest mõne minuti pärast äärel sõitmist.



Kui robotniiduk sõidab mööda äärt, käige sel järel ja vaadake:

– kas see sõidab mööda niidupinna äärt, nagu soovitud;

– kas vahemaad takistusteni ja niidupinna piirideni klapivad;

– kas sisse- ja väljadokkimine töötab korralikult.

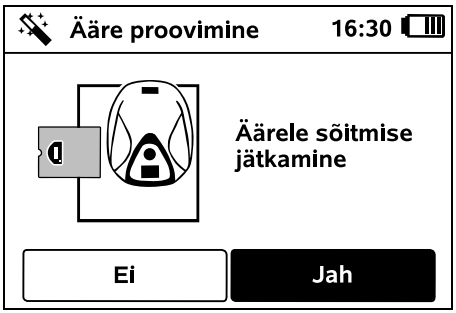
Ekraanil kuvatakse läbitud distants – meetrinäitu on vaja **käivituspunkti** seadistamiseks niidupinna äärest. (⇨ 11.14)

- Soovitud kohas vaadake näitu ja märkige see üles. Pärast esmakordset installimist seadke käivituspunkt käsitsi.

Äärele sõit katkestatakse automaatselt takistuste või liiga suurte kallete otsa sõitmisel või käsitsi nupu STOP vajutamisel.

- Kui äärel sõitmine katkestati automaatselt, korrigeerige piiramistraadi asendit või eemaldage takistused.
- Enne äärele sõitmise jätkamist kontrollige, kuidas robotniiduk asetseb. Seade peab seisma kas piiramistraadi peal või seespool niidupinda esiotsaga piiramistraadi suunas.

Jätkamine pärast katkestamist



Jätkake pärast katkestamist äärel sõitmist valikuga **Jah**.

Valiku **Ei** korral lõppeb piiramistraadil sõitmine ja avaneb paigaldusabilise järgmine samm.

Soovitus
Ärge katkestage äärel sõitmist. Muidu ei pruugi te niidupinna ääres sõitmise või dokkimise võimalikke probleeme avastada.

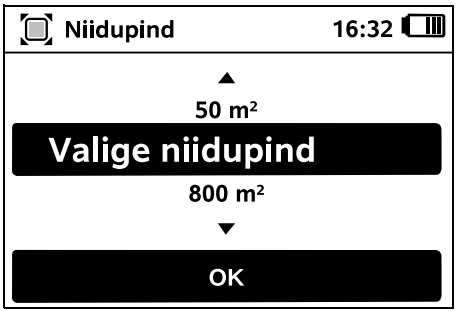
Äärel sõitmise võib vajaduse korral käivitada ka pärast esmakordset installimist. (⇨ 11.13)

Pärast niidupinnale äärt mööda ringi peale tegemist liigub robotniiduk dokkimisjaama. Seejärel käivitub vastassuunas teine äärel sõit.

Äärel sõitmise automaatne lõppemine

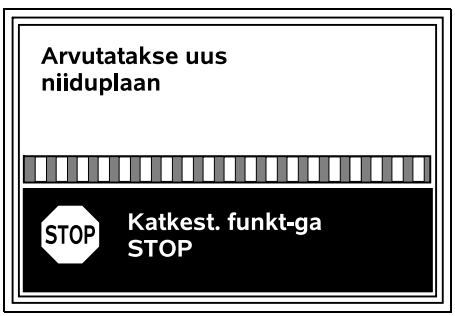
Pärast teist täisringi dokkimisjaama sõites algab paigaldusassistendi järgmine samm.

9.13 Robotniiduki programmimine



Sisestage murulapi suurus ja kinnitage nupuga OK.

Paigaldatud tõkestatud alasid ega lisapindu ei arvestata niidupinna suuruse hulka.



Arvutatakse uus niiduplaan.
Toimingu saab katkestada seadme peal oleva punase klahviga STOP.

Kinnitage nõuanne „Päevade ükshaaval kinnitamine või aktiivaegade muutmine” klahvi OK vajutamisega.

Kuvatakse esmaspäeva aktiivajad ja menüüpunkt **Aktiivaegade kinnitamine** on aktiveeritud.

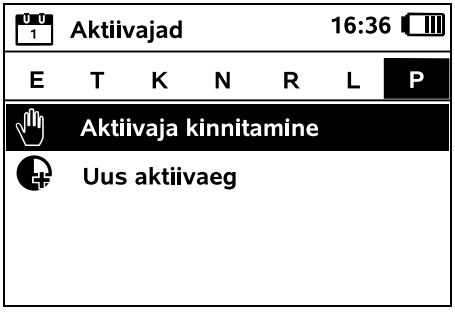
OK kinnitab kõik aktiivajad, kuvatakse järgmine päevaplaan.

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.

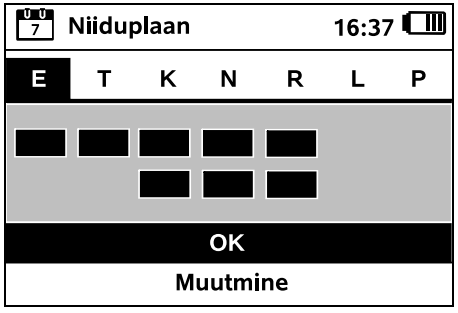
Kuvatavad **aktiivajad** on muudetavad. Selleks valige soovitud intervall rist-juhtnupuga ja avage nupuga OK. (⇨ 11.7)

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.



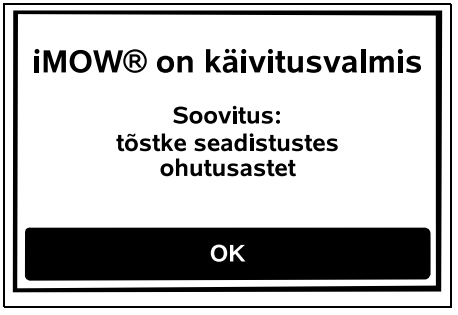
Vajutades klahvi OK, kinnitatakse kuvatav niiduplaan ja ilmub paigaldusabilise viimane etapp.

Kui soovite muudatusi teha, valige üksus **Muutmine** ja kohandage aktiivaegu ükshaaval.

Aktiivajal peavad kõrvalised isikud ohualalt 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.

9.14 Esmakordse installimise lõpetamine

Eemaldage niidupinnalt kõik võõrkehad (nt mänguasjad, tööriistad).



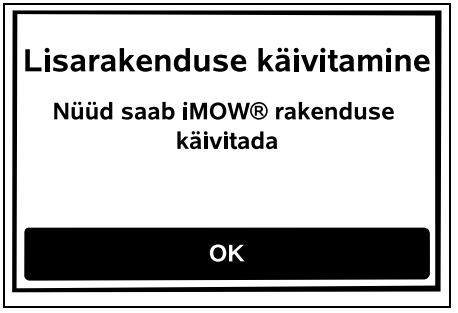
Lõpetage esmakordne installimine, vajutades nuppu OK.

Pärast esmakordset installimist on aktiveeritud ohutusaste „Pole".

Soovitus:
seadistage ohutusaste „Madal", „Keskmine" või „Kõrge". Nii on tagatud, et volitamata isikud ei muuda seadistusi ja robotniiduk ei saa võtta ühendust teiste dokkimisjaamadega. (⇨ 11.15)

RMI 632 C, RMI 632 PC:
peale selle aktiveerige GPS-kaitse. (⇨ 11.15)

RMI 632 C, RMI 632 PC:



Selleks et saaks kasutada kõiki robotniiduki funktsioone, installige **rakendus iMOW®** nutitelefoni või tahvelarvutisse, kus on olemas Interneti-ühendus ja GPS-vastuvõtja, ning käivitage. (⇨ 10.)

Sulgege dialoogiaken nupuga OK.

9.15 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.

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 nutitelefoni või tahvelarvutisse, millel on Interneti-ühendus ja GPS-vastuvõtja. E-kirja adressaat määratakse rakenduse administraatoriks ja põhikasutajaks, tal on täielik juurdepääs kõikidele funktsioonidele.

Hoidke e-posti aadressi ja parooli turvalises kohas, et **rakenduse iMOW®** saaks pärast nutitelefoni või tahvelarvuti vahetamist uuesti installida (nt mobiilsideseadme kaotamise korral).

Andmeside
Ostuhind sisaldab võimalust edastada robotniiduki andmeid Internetti (M2M-teenus).
Andmeid ei edastata pidevalt ja seega võib see mõne minuti aega võtta.
Kuna rakendus edastab andmed Internetti, võivad sellega kaasneda teie mobiilsideteenuse operaatori või Interneti-ühenduse pakkujaga kokkulepitud kulud, mille peate ise kandma.

Mobiilsideühenduse ja rakenduseta saab kasutada GPS-kaitset ilma e-kirja- ja tekstsõnumiteavituseta.

Rakenduse **põhifunktsioonid**:

– Niiduplaani vaatamine ja muutmine.
– Niitmise käivitamine.
– Automaatika sisse- ja väljalülitamine.
– Robotniiduki saatmine dokkimisjaama.
– Kuupäeva ja kellaaja muutmine.

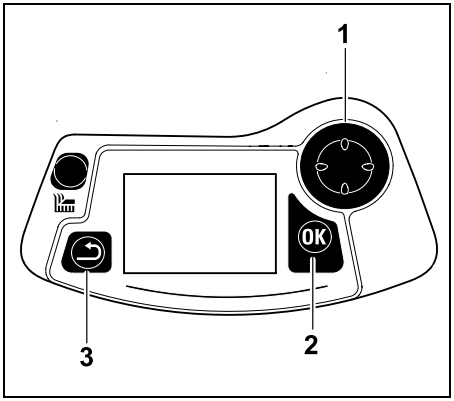
Niiduplaani muutmise, niitmise käivitamise, automaatika sisse- ja väljalülitamise, robotniiduki kojusaatmise ning kuupäeva ja kellaaja muutmisega võivad kaasneda tegevused, mida teised inimesed ei oska oodata. Teavitage seepärast asjassepuutuvaid inimesi alati robotniiduki võimalikest tegevustest.

– Seadme teabe ja robotniiduki asukoha päring.

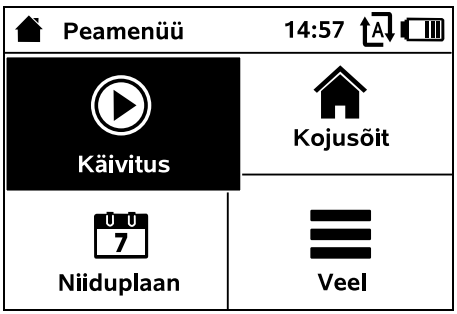
11. Menüü

11.1 Kasutusjuhised

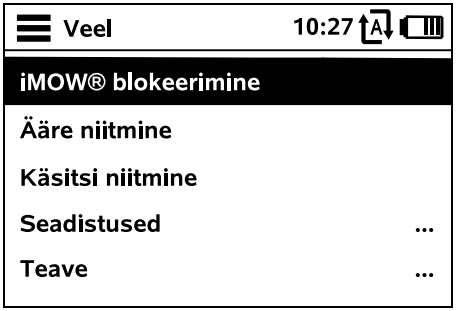
- Eemaldage vajaduse korral juhtkonsool. (⇨ 15.2)



Rist-juhtraud (1) on mõeldud menüüdes navigeerimiseks, nupuga OK (2) kinnitatakse seadeid ja avatakse menüüsid. Nupuga Tagasi (3) saate menüüdest väljuda.



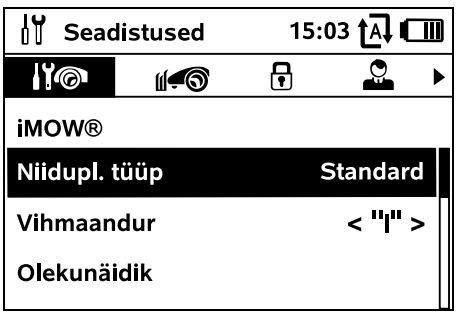
Peamenüü koosneb 4 alammenüüst, mis on esitatud lülitustena. Valitud alammenüü kuvatakse mustana ja avatakse nupuga OK.



Menüü teine tase kuvatakse loendina. Alammenüüsid saab valida, kui vajutada rist-juhtrauda alla või üles. Aktiivsed menüükirjed on musta taustaga.

Kerimisriba ekraani paremas ääres viitab sellele, et rist-juhtraua vajutamisel alla või üles saab kuvada veel kirjeid.

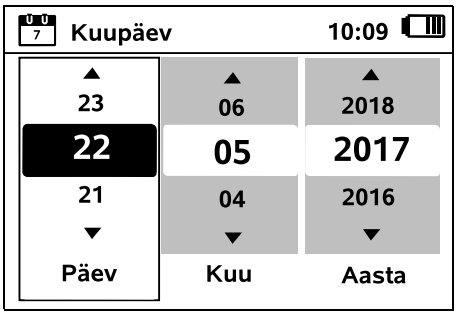
Alammenüüd avatakse, vajutades nuppu OK.



Alammenüüd Seadistused ja Teave kuvatakse vahekaartidena.
Vahekaarte saab valida, kui vajutate rist-juhtraual vasakule või paremale, alammenüüsid, kui vajutate rist-juhtraual üles või alla.
Aktiivsed vahekaardid/menüükirjed on musta taustaga.

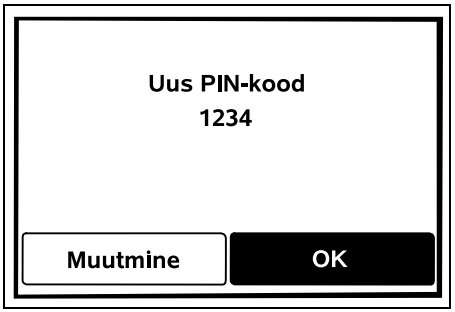
Alammenüüdes loetletakse valikud. Aktiivsed loendikirjed on musta taustaga. Nupu OK vajutamine avab valiku- või dialoogiakna.

Valikuaken



Seadistatud väärtusi saab muuta, vajutades rist-juhtrauale. Tegelik väärtus on must. Nupuga OK kinnitatakse kõik väärtused.

Dialoogiaken



Kui on vaja muudatusi salvestada või teateid kinnitada, ilmub ekraanile dialoogiaken. Aktiivne lülitus on must.

Valikuvõimaluse korral saab iga lülituse aktiveerida, vajutades rist-juhtraual vasakule või paremale.

Nupuga OK kinnitatakse valik ja ilmub kõrgema taseme menüü.

11.2 Olekunäidik

Olekunäidik ilmub:

- kui robotniiduki ooterežiim lõpetatakse suvalise nupu vajutusega;
- kui peamenüüs vajutatakse nuppu Tagasi;
- töötamise ajal.

20.06.2019 **14:10**	**Käivitusaeg** **E 10:00**

Näidiku ülemises osas on kaks konfigureeritavat välja, kus saab näidata erinevat teavet robotniiduki või niitmiste kohta. (⇨ 11.10)

Olekuteave mittetöötava niiduki korral – RMI 632, RMI 632 P

iMOW® töövalmis
Autom. sisse lülitatud

Näidiku alumises osas kuvatakse tekst „iMOW® töövalmis” koos näidatud sümboli ja automaatika olekuga. (⇨ 11.7)

Olekuteave mittetöötava niiduki korral – RMI 632 C, RMI 632 PC

RMI 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 (⇨ 11.7) ja teabega GPS-kaitse kohta (⇨ 11.15).

Olekuteave töötava niiduki korral – kõik mudelid

iMOW® niidab muru

Niitmise ajal on ekraanil tekst „iMOW® niidab muru” ja vastav sümbol. Tekstiteave ja sümbol sobitatakse käimasoleva toiminguga.

Tähelepanu
iMOW® käivitub

Enne niitmist kuvatakse tekst „Tähelepanu – iMOW® käivitub” ja hoiatussümbol.

Peale selle viitavad niitmismootori eesootavale käivitusele ekraani valgustuse vilkumine ja signaaltoon. Niitmistera lülitatakse tööle alles paari sekundi pärast, kui robotniiduk on liikuma hakanud.

Ääre niitmine:
kui robotniiduk töötleb niidupinna äärt, kuvatakse tekst „Äärt niidetakse”.

Dokkimisjaama sõitmine:
kui robotniiduk sõidab tagasi dokkimisjaama, kuvatakse ekraanil vastav põhjus (nt „Aku on tühi”, „Niitmine on lõpetatud”).

Aku laadimine:
aku laadimisel kuvatakse tekst „Akut laetakse”.

Käivituspunkti sõitmine:
kui robotniiduk sõidab niitmise alguses käivituspunkti, kuvatakse tekst „Sõidetakse käivituspunkti”.

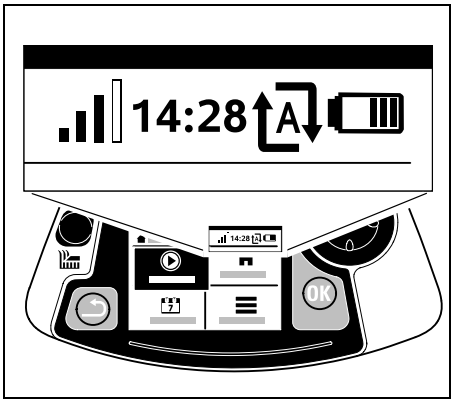
Teate kuvamine – kõik mudelid

Väljaspool
iMOW® niidupinnale
asetamine
1/1 14.05.2017 12:33 M1135

Vead, tõrked või soovitused kuvatakse koos 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 ülal paremas 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.

Pulgad puuduvad – aku on tühi
1–5 pulka – aku on osaliselt tühi
6 pulka – aku on täiesti täis

Laadimistoimingu ajal kuvatakse aku sümboli asemel **võrgupistiku sümboli**.

2. Automaatika olek:
sisselülitatud automaatika korral kuvatakse **automaatika sümbol**.

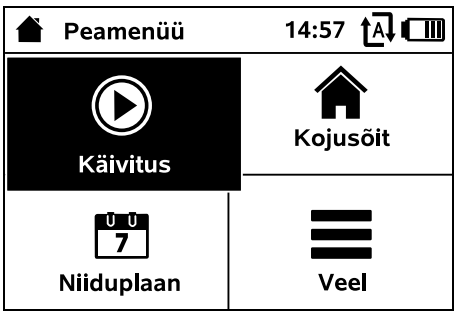
3. Kellaaeg:
tegelikku kellaaega näidatakse 24-tunni vormingus.

4. Mobiilsidesignaal:
mobiilside **signaalitugevust** tähistatakse 4 tulbaga. Mida rohkem täidetud tulpasid, seda parem on vastuvõtt.

Vastuvõtusümbol väikese märgiga x tähistab puuduvat Interneti-ühendust.

Raadiosidemooduli lähtestamisel (riist- ja tarkvara kontrollimine – nt pärast robotniiduki sisselülitamist) kuvatakse küsimärk.

11.4 Peamenüü



Peamenüü kuvatakse:

– kui lahkute nupu OK vajutamisega olekunäidikust (⇨ 11.2);
– kui teise taseme menüüs vajutatakse nuppu Tagasi.

1. Käivitus (⇨ 11.5)
Niitmisaeg
Käivituspunkt
Niitmine

2. Kojusõit (⇨ 11.6)

3. Niiduplaan (⇨ 11.7)
Automaatika
Niitmise kestus
Aktiivajad
Uus niiduplaan

4. Veel (⇨ 11.8)
iMOW® blokeerimine
Ääre niitmine
Seadistused
Teave

11.5 Käivitus

1. Niitmisaeg
Siin saab määrata niitmisaja.

2. Käivituspunkt
Siin saab valida käivituspunkti, kus robotniiduk niitmist alustab. See valik on saadaval ainult siis, kui käivituspunktid on määratud ja kui robotniiduk asub dokkimisjaamas.

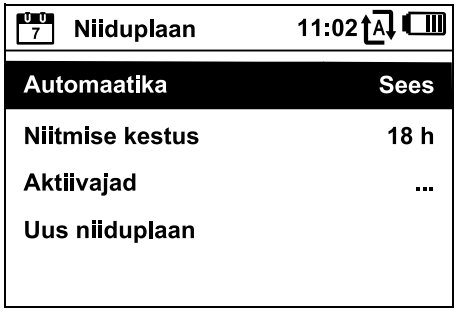
3. Niitmine
Siin saab valida niidetava pinna. See valik on saadaval ainult siis, kui mõni lisapind on paigaldatud.

11.6 Kojusõit

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 mobiilirakendusega tagasi dokkimisjaama saata. (⇨ 10.)

11.7 Niiduplaan



Automaatika

Sees - automaatika on sisse lülitatud. Robotniiduk niidab muru kuni järgmise aktiivajani.

Väljas - kõik aktiivajad on inaktiveeritud.

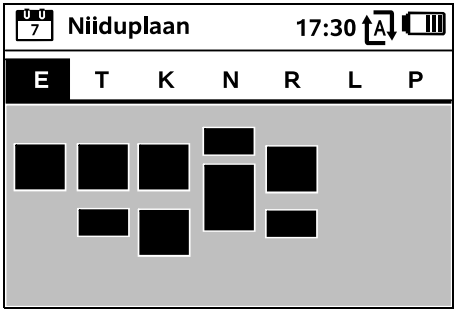
Täna pausile - robotniiduk ei sõida järgmise päevani automaatselt. See valik on saadaval ainult siis, kui vastaval päeval on veel mõni aktiivaeg ootel.

Niitmise kestus

Iganädalast niitmise kestust saab seadistada. Seadistamine on võimalik ainult niiduplaani tüübi Dünaamiline korral. Eelseadistatud väärtus on sobitatud niidupinna suurusega. (⇨ 14.4)
Järgige juhiseid peatükis „Programmi kohandamine". (⇨ 15.3)

RMI 632 C, RMI 632 PC: niitmise kestust saab seadistada ka rakendusega. (⇨ 10.)

Aktiivajad



Salvestatud niiduplaan avatakse menüü Aktiivajad kaudu. Nelinurksed pinnad vastava päeva all tähistavad salvestatud aktiivaegu. Musta värvi aktiivaegadel võib niita, hallid pinnad tähistavad ilma niitmisteta aktiivaegu, nt väljalülitatud aktiivaja korral.

Välja lülitatud automaatika korral on kogu niiduplaan inaktiivne, kõiki aktiivaegu näidatakse hallina.

Kui **üheainsa päeva** aktiivaegu muudetakse, siis tuleb see päev ristjuhtrauaga (vasakule või paremale vajutades) aktiveerida ja avada alammenüü **Aktiivajad**.

Aktiivaegadel, **mis on märgistatud linnukesega,** on niitmine lubatud, need on niiduplaanis mustaga märgitud.

Aktiivaegadel, **mis ei ole linnukesega märgistatud,** ei ole niitmine lubatud, need on niiduplaanis halliga märgitud.

Järgige juhiseid peatükis „Niitmisjuhised – aktiivajad". (⇨ 14.3)
Aktiivajal peavad kõrvalised isikud ohualalt eemale hoidma.

RMI 632 C, RMI 632 PC: aktiivaegu saab muuta ka rakendusega. (⇨ 10.)

Salvestatud aktiivaegu saab ükshaaval valida ja muuta.

Menüüpunkti **Uus aktiivaeg** saab valida seni, kui päevas on salvestatud vähem kui 3 aktiivaega. Lisaaktiivaeg ei tohi teiste aktiivaegadega kattuda.

Kui robotniiduk ei pea valitud päeval niitma, siis tuleb valida menüüpunkt **Kustuta kõik aktiivajad**.

Aktiivaegade muutmine

Valides üksuse **Aktiivaeg väljas** või **Aktiivaeg sees,** lukustatakse või avatakse valitud aktiivaeg automaatseks niitmiseks.

Valides üksuse **Aktiivaja muutmine**, saab ajavahemikku muuta.

Kui valitud aktiivaega enam vaja ei ole, siis tuleb valida menüüpunkt **Aktiivaja kustutamine**.

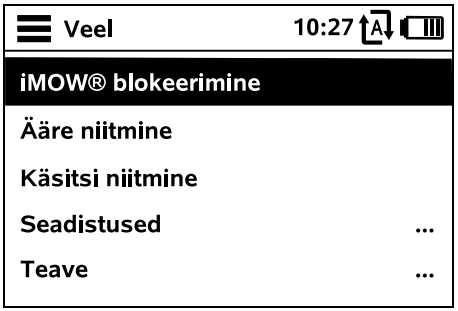
Kui ajavahemikest ei piisa vajalike niitmis- ja laadimistoimingute jaoks, tuleb aktiivaegu pikendada või lisada või tuleb niitmise kestust vähendada. Ekraanile ilmub vastav teade.

Uus niiduplaan

Käsklus **Uus niiduplaan** kustutab kõik salvestatud aktiivajad. Avaneb paigaldusabilise etapp Robotniiduki programmimine. (⇨ 9.13)

Kui ümberprogrammimise lõpetamine langeb aktiivajale, käivitab robotniiduk pärast üksikute päevaplaanide kinnitamist automaatselt niitmise.

11.8 Veel



1. iMOW® blokeerimine:
aktiveerige **seadmelukk**.
Blokeeringu vabastamiseks vajutage näidatud nupukombinatsiooni. (⇨ 5.2)

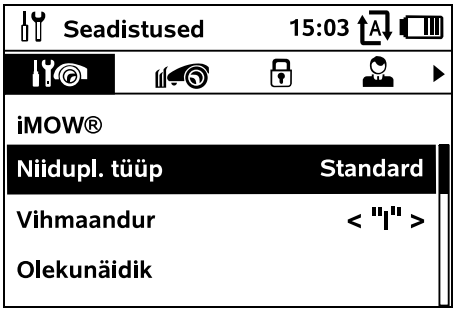
2. Ääre niitmine:
pärast aktiveerimist hakkab robotniiduk niitma niidupinna äärt. Pärast üht ringi sõidab niiduk tagasi dokkimisjaama ja laeb akut.

3. Käsitsi niitmine:
nupuga OK ja niitmisnupuga saab tera sisse lülitada ja muru käsitsi niita. Kasutage juhtimiseks rist-juhtrauda. (⇨ 15.6)

4. Seadistused (⇨ 11.9)

5. Teave (⇨ 11.17)

11.9 Seadistused



1. iMOW®:
seadme seadistuste kohandamine (⇨ 11.10)

2. Paigaldus:
paigalduse kohandamine ja proovimine (⇨ 11.13)

3. Ohutus:
ohutusseadistuste muutmine (⇨ 11.15)

4. Teenindus:
hooldus ja teenindus (⇨ 11.16)

5. Edasimüüja ala:
menüü on kaitstud **edasimüüja koodiga**. Selle menüü kaudu teeb müügiesindus hooldus- ja teenindustöid.

11.10 iMOW® – seadme seadistused

1. Niiduplaani tüüp

Standard: robotniiduk niidab muru kogu aktiivaja jooksul. Niitmisi katkestab ainult laadimine. Niiduplaani tüüp Standard on eelseadistatud.

Dünaamiline: aktiivaegade piires kohandatakse niitmis- ja laadimisaegade arvu ja kestust täisautomaatselt.

2. Vihmaandur:
vihmaandurit saab seadistada selliselt, et vihma korral niitmine katkeb või ei alga.

- Vihmaanduri seadistamine. (⇨ 11.11)

3. Olekunäidik:
olekunäidikul kuvatava teabe valimine. (⇨ 11.2)

- Olekunäidiku seadistamine (⇨ 11.12)

4. Kellaaeg:
tegeliku kellaaja seadistamine. Seadistatud kellaaeg peab vastama tegelikule kellaajale, et vältida robotniiduki tahtmatut aktiveerumist.

RMI 632 C, RMI 632 PC:
kellaaega saab seadistada ka mobiilirakendusega. (⇨ 10.)

5. Kuupäev:
tegeliku kuupäeva seadistamine. Seadistatud kuupäev peab vastama tegelikule kalendripäevale, et vältida robotniiduki tahtmatut aktiveerumist.

RMI 632 C, RMI 632 PC:
kuupäeva saab seadistada ka mobiilirakendusega. (⇨ 10.)

6. Kuupäevavorming:
soovitud kuupäevavormingu seadistamine.

7. Keel:
soovitud ekraanikeele seadistamine. Vaikimisi on seadistatud see keel, mis valiti esmakordsel installimisel.

8. Kontrast:
ekraanikontrasti saab vajaduse korral muuta.

9. Energiarežiim (RMI 632 C, RMI 632 PC):
režiimil **Standard** on robotniiduk alati internetiga ühendatud ja mobiilirakendusega ligipääsetav. (⇨ 10.) Režiimi **ECO** kasutamise korral lülitatakse energiakulu vähendamiseks puhkefaaside ajaks sideühendus välja, robotniidukile ei pääse sellisel juhul enam mobiilirakendusega ligi. Rakendus näitab viimati saadaolevaid andmeid.

11.11 Vihmaanduri seadistamine

5-astmelise anduri seadistamiseks vajutage rist-juhtraual vasakule või paremale. Tegelik väärtus kuvatakse joondiagrammina 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 välistingimustes.

Niitmiseks suurema niiskuse korral, lükake pulka **vasakule poole** edasi. Päris vasakul niidab robotniiduk ka märgades välisoludes ega katkesta niitmist, kui vihmapiisad andurit puudutavad.

Niitmiseks väiksema niiskuse korral, lükake pulka **paremale poole** edasi. Päris paremal niidab robotniiduk ainult siis, kui vihmaandur on täiesti kuiv.

11.12 Olekunäidiku seadistamine

Olekunäidiku konfigureerimiseks valige rist-juhtrauaga vasak või parem näidik ja kinnitage nupuga OK.

Laetus:
aku sümbol koos laadimisnäidikuga protsentides

Jääkaeg:
jooksva nädala allesjäänud niitmisaeg tundides ja minutites. See näit on saadaval ainult niiduplaani tüübi Dünaamiline korral.

Kellaaeg ja kuupäev:
tegelik kuupäev ja tegelik kellaaeg

Käivitusaeg:
järgmise plaanitud niitmise käivitus. Jooksval aktiivajal kuvatakse tekst „Aktiivne".

Niitmised:
seniste niitmiste arv

Niitmistunnid:
kõikide seniste niitmiste kestus

Teekond:
kogu läbitud teekond

Võrk (RMI 632 C, RMI 632 PC):
võrgutuvastusega mobiilsideühenduse signaali tugevus. Väike x või küsimärk tähendavad, et robotniidukil puudub Interneti-ühendus. (⇨ 11.3), (⇨ 11.17)

GPS-signaali vastuvõtt (RMI 632 C, RMI 632 PC):
robotniiduki GPS-koordinaadid. (⇨ 11.17)

11.13 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. 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 (⇨ 11.14)

3. Lisapinnad
Lisapindade lubamine.
Inaktiivne – standardseadistus
Aktiivne – valige see seadistus, kui lisapindasid tuleb niita. Menüüs Käivitus tuleb valida niidupind (põhipind/lisapind). (⇨ 12.10)

4. Ääre niitmine
Ääre niitmise sageduse määramine.
Mitte kunagi – äärt ei niideta kunagi.
Üks kord – standardseadistus, äärt niidetakse üks kord nädalas.
Kaks/kolm/neli/viis korda – äärt niidetakse kaks/kolm/neli/viis korda nädalas.

5. Ääre proovimine
Käivitage piiramistraadi korrektse paigalduse kontrollimiseks äärel sõitmine.
Vastaval seadmel käivitub paigaldusabilise samm Paigalduse kontrollimine. (⇨ 9.12)

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. Uus installimine
Paigaldusabiline käivitatakse uuesti, kehtiv niiduplaan kustutatakse. (⇨ 9.6)

11.14 Käivituspunktide seadistamine

Kas

- käivituspunktide programmimine

või

- soovitud käivituspunkti valimine ja käsitsi määramine.

Käivituspunktide programmimine:
pärast nupu OK vajutamist alustab robotniiduk programmimissõitu mööda piiramistraati. Kui seade ei ole dokitud, sõidab ta enne seda dokkimisjaama. Kõik kehtivad käivituspunktid kustutatakse.

RMI 632 C, RMI 632 PC:
programmimissõidu ajal määratakse robotniiduki kodupiirkond. Vajaduse korral laiendatakse juba salvestatud kodupiirkonda. (⇨ 14.5)

Sõidu ajal saab nupu OK vajutamisega määrata kuni neli käivituspunkti.
Programmimise katkestamine:
manuaalselt – vajutades nuppu STOP.
Automaatselt – takistused niidupinna äärel.

- Kui programmimissõit katkestati automaatselt, korrigeerige piiramistraadi asendit või eemaldage takistused.

- Enne programmimissõidu jätkamist kontrollige, kuidas robotniiduk asetseb. Seade peab seisma kas piiramistraadi peal või seespool niidupinda esiotsaga piiramistraadi suunas.

Programmimise lõpetamine
Manuaalselt – pärast katkestust.
Automaatselt – pärast dokkimist.
Uued käivituspunktid salvestatakse pärast kinnitamist nupuga OK.
Käivitussagedus:
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 programmimine katkestati enne selle lõppu, saatke robotniiduk menüüga Kojusõit dokkimisjaama. (⇨ 11.6)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
  iga käivituspunkti ümber saab pärast programmimist määrata **raadiuse** alates 3 m kuni 30 m. 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 1–4 manuaalne seadistamine
Määrake kindlaks käivituspunktide kaugus dokkimisjaamast ja defineerige käivitussagedus.
Kaugus vastab dokkimisjaama ja käivituspunkti vahelisele teekonnale meetrites, mõõdetuna päripäeva.
Käivitussagedus võib jääda vahemikku 0 niitmist 10-st (0/10) ja 10 niitmist 10-st (10/10).

RMI 632 C, RMI 632 PC:
ümber käivituspunkti saab määrata **raadiuse** vahemikus 3 m kuni 30 m.

Dokkimisjaam on defineeritud kui **käivituspunkt 0**, standardseadistuses algab niitmine sealt.
Käivitusagedus vastab arvutuslikule jääkväärtusele 10 10-st väljasõidust.

11.15 Ohutus

1. Seadmelukk
2. Aste
3. GPS-kaitse (RMI 632 C, RMI 632 PC)
4. PIN-koodi muutmine
5. Stardisignaal
6. Hoiatushelid
7. Menüühelid
8. Klahvilukk
9. iMOW® ja doki ühendamine

1. Seadmelukk:
nupule OK vajutades aktiveerub seadmelukk, robotniidukit ei saa enam käivitada.
Robotniiduk tuleb enne kõiki hooldus- ja puhastustöid, enne transporti ning ülevaatust blokeerida. (⇨ 5.2)

- Vajutage seadmeluku tühistamiseks näidatud nupukombinatsiooni (niitmisnupp ja nupp OK).

2. Aste:
võimalik on valida 4 ohutusastme vahel, iga astme kohta kehtivad konkreetsed lukustamis- ja kaitseseadistused.

– **Puudub**:
robotniiduk ei ole kaitstud.

– **Madal**:
PIN-i päring on aktiivne; nii robotniiduki ühendamiseks dokkimisjaamaga kui ka seadme tehaseseadete taastamiseks nõutakse PIN-koodi.

– **Keskmine**:
nagu aste „Madal”, peale selle on aktiivne ajablokeering.

– **Kõrge**:
PIN-kood tuleb sisestada iga kord.

Soovitus:
seadistage ohutusaste „Madal”, „Keskmine” või „Kõrge”.

- Valige soovitud aste välja, kinnitage nupuga OK, kui vaja, sisestage 4-kohaline PIN-kood.

PIN-i päring:
kui niiduk on olnud üle 10 sekundi kallutatud asendis, küsitakse PIN-koodi. Kui seejärel 1 minuti jooksul PIN-koodi ei sisestata, käivitub alarm ja automaatika lülitub välja.
Ühendustõke:
robotniiduki ja dokkimisjaama ühendamisel küsitakse PIN-koodi.
Lähtestustõke:
enne seadme tehaseseadistuste taastamist küsitakse PIN-koodi.
Ajablokeering:
seadistuse muutmisel küsitakse PIN-koodi, kui seda ei ole rohkem kui kuu aega 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. Enne sisselülitamist sisestage omaniku **mobiiltelefoni number** mobiilirakenduses (⇨ 10.) ja seadistage robotniidukil ohutusaste „Madal", „Keskmine" või „Kõrge".

4. PIN-koodi muutmine:
kui vaja, saate 4-kohalist PIN-koodi muuta.

Menüüpunkti PIN-koodi muutmine kuvatakse ainult ohutusastmete „Madal", „Keskmine" või „Kõrge" puhul.

- Sisestage kõigepealt vana PIN-kood ja kinnitage nupuga OK.
- Seejärel sisestage uus 4-kohaline PIN-kood ja kinnitage nupuga OK.

Soovitus:
kirjutage uus PIN-kood üles.

Kui PIN-kood on viis korda valesti sisestatud, läheb tarvis neljakohalist **põhi-PIN-koodi**, lisaks lülitatakse välja automaatika. Põhi-PIN-koodi genereerimiseks tuleb müügiesindusele teatada 9-kohaline seerianumber ja 4-kohaline kuupäev, mida näete valikuaknas.

5. Startsignaal:
enne niitmistera töölehakkamist kõlava akustilise signaali sisse- ja väljalülitamine.

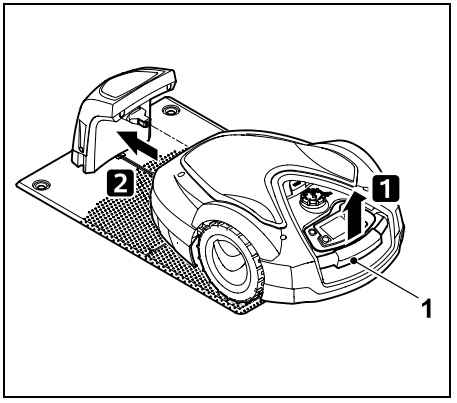
6. Hoiatushelid:
enne robotniiduki takistuse otsa põrkamist kõlava akustilise signaali sisse- ja väljalülitamine.

7. Menüühelid:
menüü avamisel või nupuga OK valiku kinnitamisel kõlava akustilise klõps-signaali sisse- ja väljalülitamine.

8. Klahvilukk:
sisse lülitatud klahviluku korral saab juhtkonsooli nuppe ainult siis kasutada, kui esmalt vajutada nuppu **Tagasi** ja seda hoida ning seejärel vajutada rist-juhtrauda **ette**. Klahvilukk aktiveerub 2 minutit pärast viimast nupuvajutust.

9. iMOW® ja dokkimisjaama ühendamine:
robotniiduk töötab pärast esmakäivitust ainult koos tarnekomplektis oleva dokkimisjaamaga.
Pärast dokkimisjaama või robotniiduki elektrooniliste komponentide vahetust, samuti robotniiduki käivitamiseks uuel niidupinnal koos teise dokkimisjaamaga tuleb robotniiduk ja dokkimisjaam omavahel ühendada.

- Installige dokkimisjaam ja ühendage piiramistraat. (⇨ 9.8), (⇨ 9.10)



Tõstke robotniiduk kandesangast (1) pisut üles ja vabastage veorattad koormusest. Lükake seade esiratastele toetades dokkimisjaama.

- Pärast nupu OK vajutamist sisestage PIN-kood, seejärel otsib robotniiduk traadi signaali ja salvestab selle automaatselt. Toiming kestab mitu minutit. (⇨ 9.11)

PIN-kood ei ole nõutav, kui ohutusaste on „Puudub".

11.16 Teenindus

1. Teravahetus:
uue niitmistera paigaldamine kinnitatakse nupuga OK. Loendur lähtestatakse.

2. Traadimurru otsing:
kui dokkimisjaamal vilgub kiiresti punane LED, on piiramistraat katkenud. (⇨ 13.1)

- Traadimurru otsing. (⇨ 16.7)

3. Talveuni:
robotniiduk seatakse talveunne nupuga OK; seadistused säilivad, kellaaeg ja kuupäev lähtestatakse.

- Laadige aku enne talveund täis.

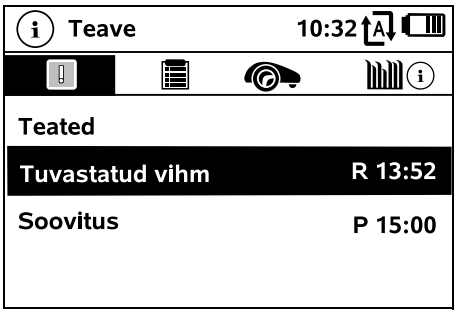
- Uuesti kasutuselevõtmiseks äratage seade suvalisele nupule vajutades üles.

4. Seadistuste lähtestamine:
nupuga OK lähtestatakse robotniiduki tehase seadistused, paigaldusabiline käivitatakse uuesti. (⇨ 9.6)

- Pärast vajutamist nupule OK sisestage PIN-kood.

PIN-kood ei ole nõutav, kui ohutusaste on „Puudub”.

11.17 Teave



1. Teated:
kõikide aktiivsete vigade, rikete ja soovituste loetelu; esitatakse koos kuvamise ajahetke andmetega.
Kui töös rikkeid ei esine, siis kuvatakse tekst „Rikked puuduvad”.
Teate üksikasjad kuvatakse peale nupu OK vajutamist. (⇨ 24.)

2. Sündmused:
muruniiduki viimaste tegevuste loetelu.
Sündmuse üksiksasjad (lisatekst, ajahetk ja kood) kuvatakse peale nupu OK vajutamist.

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. See näit on saadaval ainult niiduplaani tüübi Dünaamiline korral.
- Kuupäev ja kellaaeg:
- Käivitus:
  järgmise plaanitud niitmise käivitus.
- Niitmised:
  kõigi seni tehtud niitmiste arv
- Niitmistunnid:
  kõigi seni tehtud niitmiste kestus tundides.
- Teekond:
  kokku läbitud teekond meetrites.
- Seerianr:
  robotniiduki seerianumber, leitav ka juhtkonsooli all asuva hoidiku andmesildilt.
- Teenindus:
  viimase ettevõtte STIHL müügiesinduses tehtud hoolduse kuupäev
- Aku:
  aku seerianumber
- Tarkvara:
  seadme installitud tarkvara

4. Muru olek:
teave muruplatsi kohta

- Niidupind ruutmeetrites:
  väärtus sisestatakse esmakordsel või uuel installimisel. (⇨ 9.6)
- Ringiaeg:
  ümber niidupinna tehtava ringi kestus minutites ja sekundites
- Käivituspunktid 1–4:
  vastava käivituspunkti kaugus dokkimisjaamast meetrites, mõõdetuna päripäeva. (⇨ 11.14)
- Ulatus:
  niidupinna ümbermõõt meetrites
- Ääre niitmine:
  ääre niitmise sagedus nädalas (⇨ 11.13)

5. Raadiosidemooduli olek (RMI 632 C, RMI 632 PC):
teave raadiosidemooduli kohta

- Satelliidid:
  tegevusulatuses olevate satelliitide arv
- Asend:
  robotniiduki praegune asend; saadaval piisava satelliitside olemasolu korral
- Signaali tugevus:
  mobiilsideühenduse signaali tugevus; mida rohkem plussmärke (max „++++”) on näha, seda tugevam on ühendus.
- Võrk:
  võrgutuvastus, koosneb riigikoodist (MCC) ja teenusepakkuja koodist (MNC)
- Mobiiltelefoni number:
  omaniku mobiiltelefoninumber; sisestatakse rakendusse. (⇨ 10.)
- IMEI:
  raadiosidemooduli riistvaranumber
- IMSI:
  rahvusvaheline mobiilside osalejanumber

– SW:
raadiosidemooduli tarkvaraversioon

– Seerianr:
raadiosidemooduli seerianumber

– Modemi SN:
modemi seerianumber

12. Piiramistraat

Lugege **enne piiramistraadi paigaldamist**, eriti aga enne esmakordset paigaldamist kogu peatükk läbi ja planeerige traadi paigaldamist vastavalt.

Kasutage esmakordsel paigaldamisel paigaldusabilist. (⇨ 9.6)

Kui te vajate abi, aitab STIHL-i müügiesindus meelsasti niidupinna ettevalmistamisel ja piiramistraadi paigaldamisel.

Kontrollige paigaldust enne piiramistraadi lõplikku kinnitamist. (⇨ 9.12) 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.

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.

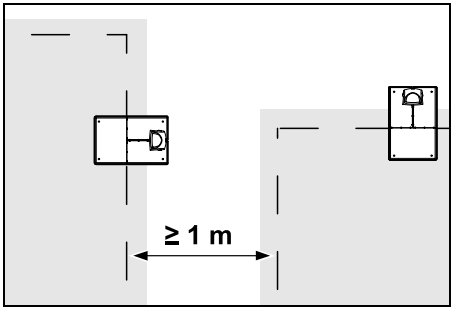
12.1 Piiramistraadi paigaldamise kavandamine

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

Väikeste niidupindade puhul, kui traat on lühem kui 80 m, tuleb koos piiramistraadiga paigaldada tarvik AKM 100. (⇨ 9.9)

- **Läbikäigud ja lisapinnad**
  Automaatseks niitmiseks tuleb kõik niidupinna alad ühendada **läbikäikudega**. (⇨ 12.11)
  Kui selleks ei jätku ruumi, tuleb **lisapinnad** sisse ehitada (⇨ 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 kojusõitmist (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**.

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** (⇨ 9.8) asukoht.
– **Piiramistraadi** asukoht.
  Piiramistraat kasvab peagi maapinna sisse ja pole enam nähtaval. Olge eriti hoolikas takistusi ümbritseva traadi paigutuse ülestähendamisel. (⇨ 12.3)
– **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

Kasutage ainult originaalkinnitusvaiu ja originaalpiiramistraati. **Paigalduskomplektid** vajalike paigaldusmaterjalidega on tarvikutena saadaval ettevõtte STIHL müügiesindustes. (⇨ 18.)

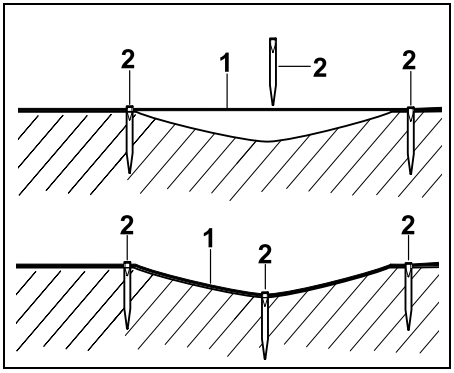
Paigaldamise suuna (päri- või vastupäeva) saab valida vajaduse järgi.

Ärge tõmmake kinnitusvaiu mitte kunagi piiramistraadist hoides välja – kasutage alati sobivat tööriista (nt kombitange).

Visandage piiramistraadi asukoht joonisel. (⇨ 12.2)

- Paigaldage dokkimisjaam. (⇨ 9.8)
- Paigaldage piiramistraat dokkimisjaamast alates ümber niidupinna ja ettetulevate takistuste (⇨ 12.9) ning kinnitage kinnitusvaiadega maasse. Kontrollige kaugusi vahendiga iMOW® Ruler. (⇨ 12.5)
  Järgige nõuandeid peatükis Esmakordne paigaldamine. (⇨ 9.9)
- Ühendage piiramistraat. (⇨ 9.10)

Märkus
Vältige piiramistraadi liiga suurt pinget, et ennetada traadi katkemist. Eriti traadipaigaldusmasinat kasutades jälgige, et piiramistraat jookseks poolilt maha vabalt.



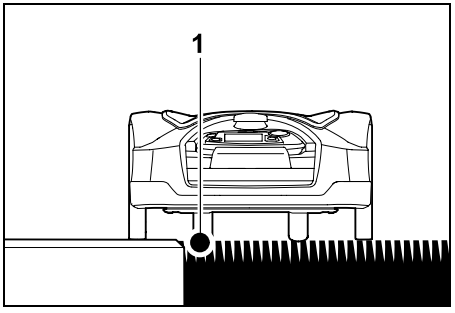
Piiramistraat (1) paigaldatakse maa peale ja fikseeritakse maapinna ebatasasuste juures täiendavate kinnitusvaiadega (2). See väldib traadi läbilõikamist niitmistera poolt.

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. (⇨ 9.10)
- Paigaldage dokkimisjaama kate ja ühendage seejärel võrgupistik.
- Kontrollige traadi signaali. (⇨ 11.13)

- Kontrollige dokkimist. (⇨ 15.7)
  Muutke vajaduse korral dokkimisjaama juures piiramistraadi asukohta.

12.5 Traadi kaugused – vahendi iMOW® Ruler kasutamine

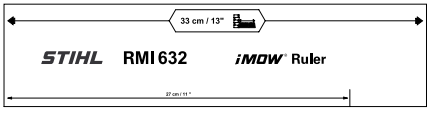


Piki sõidetavaid takistusi (nt terrassid, sõidetavad rajad) võib piiramistraadi (1) paigaldada **ilma vahemikuta**. Robotniiduk sõidab sel juhul ühe tagumise rattaga väljaspool niidupinda.
Maksimaalne kõrgusvahe murukamaraga: **+/–1 cm**

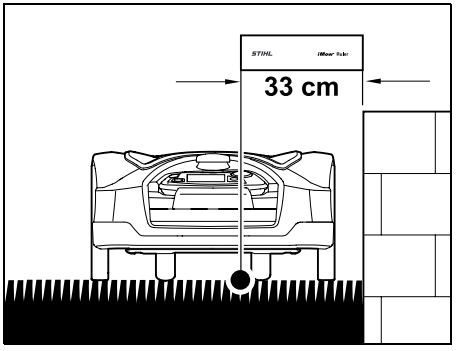
Jälgige muruääre hooldamisel, et piiramistraat ei saaks kahjustada. Kui vaja, siis paigaldage piiramistraat muruäärest veidi eemale (2 - 3 cm).

Traadi kauguste mõõtmine vahendiga iMOW® Ruler

Selleks et piiramistraat oleks murupinna äärest ja takistustest õigel kaugusel, tuleb vahekaugusi mõõta vahendiga iMOW® Ruler.



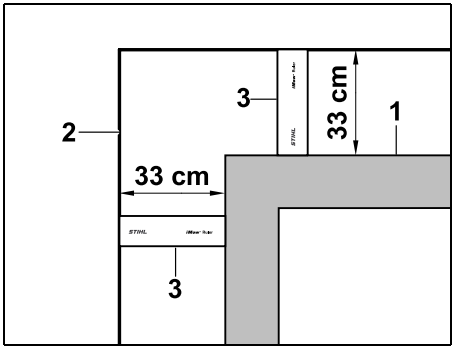
Kõrge takistus:
kaugus kõrge takistuse ja piiramistraadi vahel.



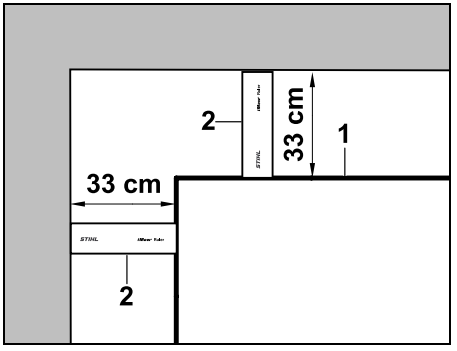
Robotniiduk peab sõitma täielikult niidupinna sees ega tohi takistust puudutada.

Suurema vahemiku abil (33 cm) sõidab robotniiduk ilma takistuse otsa põrkamata mööda piiramistraati kõrge takistuse nurgast mööda.

Traadi paigaldamine kõrgete takistuste ümber



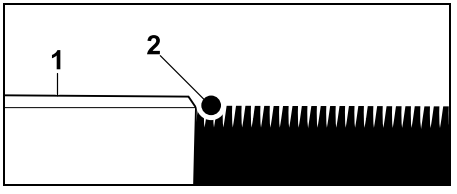
Paigaldades ümber kõrgete takistuste (1), nt müürinurkade või peenrakastide, tuleb nurkades traadi lubatud kaugusest täpselt kinni pidada, et robotniiduk ei riivaks takistust. Paigaldage piiramistraat (2) vahendi iMOW® Ruler (3) abil, nagu joonisel näidatud.
Traadi kaugus: 33 cm.



Piiramistraati (1) kõrge takistuse sisenurka paigaldades mõõtke traadi kaugus vahendiga iMOW® Ruler (2).
Traadi kaugus: 33 cm.

Takistuste kõrguse mõõtmine

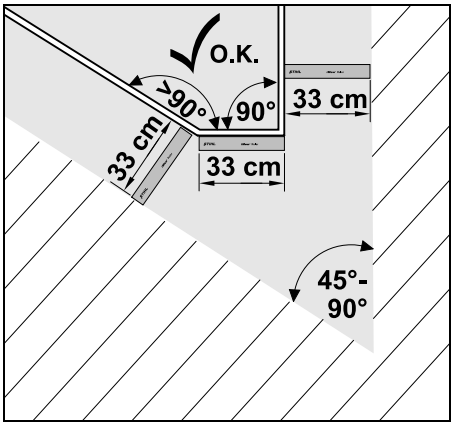
Robotniiduk suudab sõita piirnevatel aladel, nt teedel, kui nende kõrgusvahe niidupinnaga on väiksem kui **+/–1 cm**.



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.
Vähima niitmiskõrguse seadistamisel suudab robotniiduk seepärast ületada ainult määratust väiksemaid kõrgusvahesid.

12.6 Teravnurgad



Teravate murunurkade (45° – 90°) korral tuleb piiramistraat paigaldada, nagu joonisel näidatud. Mõlema nurga vaheline kaugus peab olema vähemalt **33 cm**, et robotniiduk saaks ääre läbi sõita.

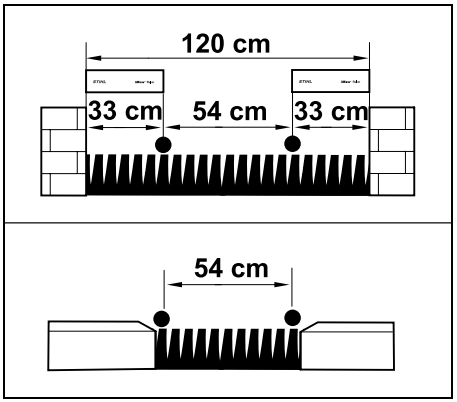
Nurkadesse, mis on väiksemad kui 45°, ei tohi traati paigaldada.

12.7 Kitsad kohad

Kui paigaldatud on kitsaid kohti, lülitage nihutatud kojusõitmine (koridor) välja (⇨ 11.13) või paigaldage juhtkaablid. (⇨ 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. (⇨ 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

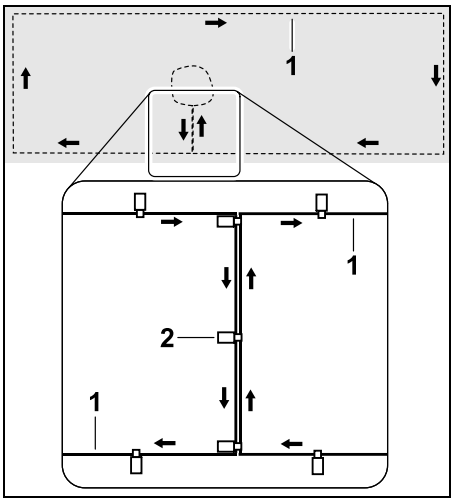
Robotniiduk eirab piiramistraadi signaali, kui traadid asetsevad lähestikku ja üksteise suhtes paralleelselt.
Ühendusrajad tuleb paigaldada,

– lisapindade kasutamiseks, (⇨ 12.10)

– kui tõkestatud alad on nõutavad. (⇨ 12.9)

STIHL soovitab 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 lähestikku. Kinnitage ühendusrada piisava arvu kinnitusvaiadega (2) maapinna külge.

12.9 Tõkestatud alad

Tõkestatud alad tuleb luua:

– takistuste ümber, mida robotniiduk ei tohi puutuda;

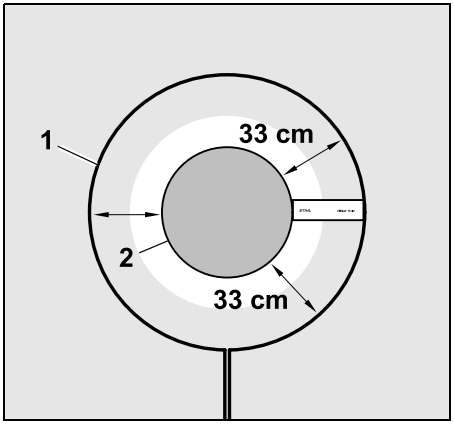
– takistuste ümber, mis ei ole piisavalt stabiilsed;

– takistuste ümber, mis on liiga madalad. Miinimumkõrgus: 10 cm

STIHL soovitab:

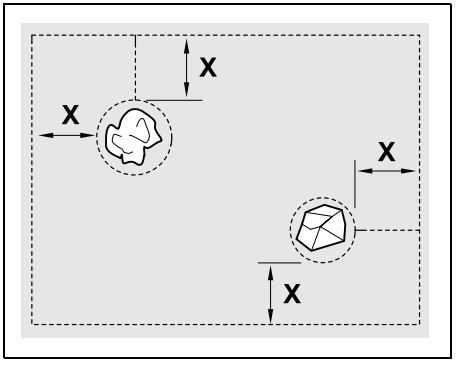
- takistused kas eemaldada või jätta need tõkestatud aladena välja;
- kontrollida tõkestatud alasid pärast esmakordset paigaldamist või traadi paigalduse muutmist käsklusega „Ääre proovimine". (⇨ 11.13)

Kaugus piiramistraadi paigaldamiseks ümber tõkestatud ala: **33 cm.**



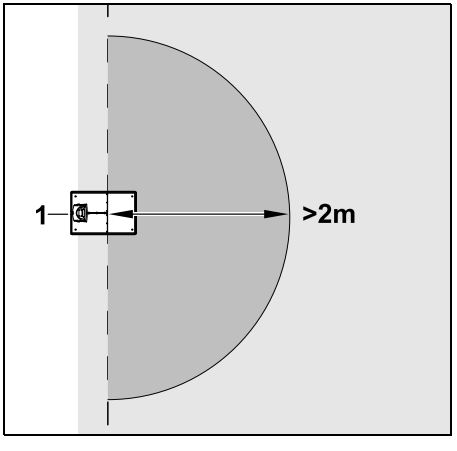
Robotniiduk sõidab ilma otsa põrkamata piki piiramistraati (1) ümber takistuse (2).

Veatu töö tagamiseks peaksid tõkestatud alad olema ringikujulised, mitte ovaalsed, nurgelised ega lookleva servaga.

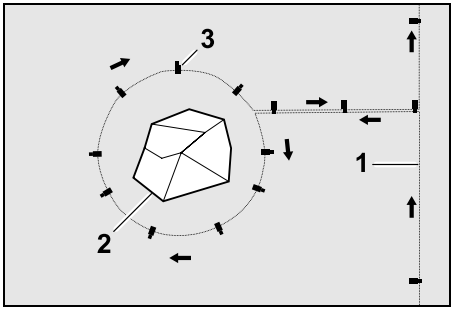


Tõkestatud alade **minimaalne läbimõõt** peab olema 66 cm.
Kaugus ääre piiramistraadist (X) peab olema suurem kui 54 cm.

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.

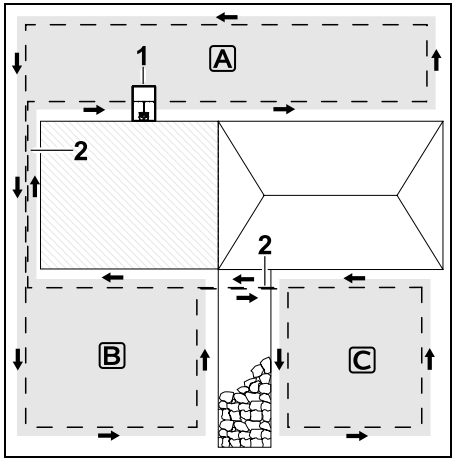


Viige piiramistraat (1) äärest takistuse juurde, paigaldage ümber takistuse (2) õigele kaugusele (kasutage vahendit iMOW® Ruler) ja kinnitage maasse piisava arvu kinnitusvaiadega (3). Seejärel juhtige piiramistraat tagasi ääreni.

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 menüüga Käivitus (⇨ 11.5).



Dokkimisjaam (1) paigaldatakse niidupinda A, selle töötlemine toimub niiduplaani järgi 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 Veel - Seadistused - Paigaldus. (⇨ 11.13)

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**.

Läbikäikudes niidetakse muru ainult piiramistraadil sõites. Aktiveerige vajaduse korral ääre automaatne niitmine või niitke läbikäigu ala regulaarselt käsitsi.
(⇨ 15.6), (⇨ 11.13)

Kui paigaldatud on läbikäike, lülitage nihutatud kojusõitmine (koridor) välja (⇨ 11.13) 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.

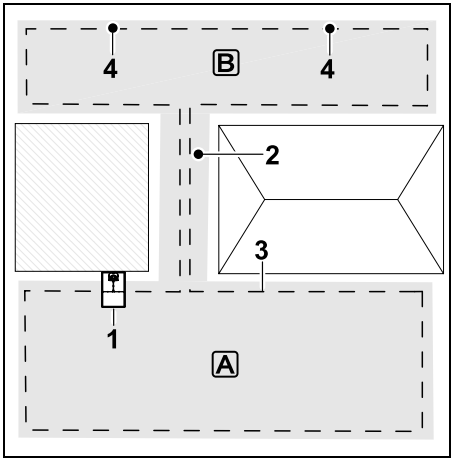
Eeldused

– **Minimaalne laius** (ruumivajadus): fikseeritud takistuste vahel: 108 cm sõidetavate teede vahel: 27 cm.

Pikemates läbikäikudes on olenevalt maapinna omadustest vaja pisut rohkem ruumi. Pikemad läbikäigud takistuste vahel tuleks püüda alati võimalikult keskele sättida.

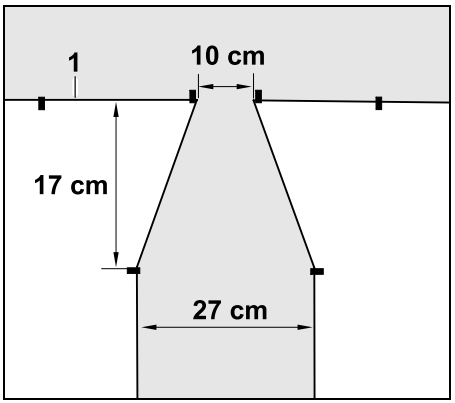
– Läbikäik on vabalt läbitav.

– Teisel niidupinnal määratakse vähemalt 1 **käivituspunkt**. (⇨ 11.14)



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). (⇨ 11.14)
Üksikud niitmised algavad siis olenevalt seadistusest (käivitussagedus) käivituspunktides.

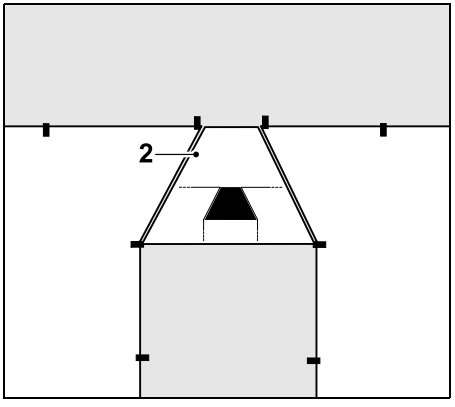
Läbikäigu algus ja lõpp



Läbikäigu alguses ja lõpus tuleb piiramistraat (1) paigaldada lehterjalt, nagu joonisel näidatud. Selle paigaldusega välditakse, et robotniiduk niitmise ajal kogemata läbikäiku sõidaks.

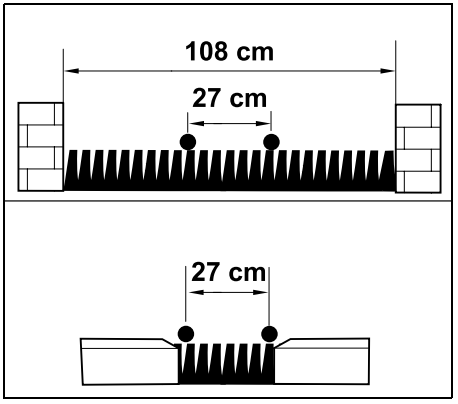
Mõõtmed sõltuvad oluliselt keskkonnast ja maastikust. Lehtrikujulise alguse või lõpuga läbikäikude korral kontrollige alati, kas robotniiduk saab neid läbida.

Paigaldage piiramistraat läbikäigu sissepääsust vasakul ja paremal umbes ühe seadmepikkuse võrra otse.



Lehterjate sisse- ja väljasõitude paigaldamiseks saate kasutada ka tarnekomplektis sisalduvat läbikäigušablooni (2).

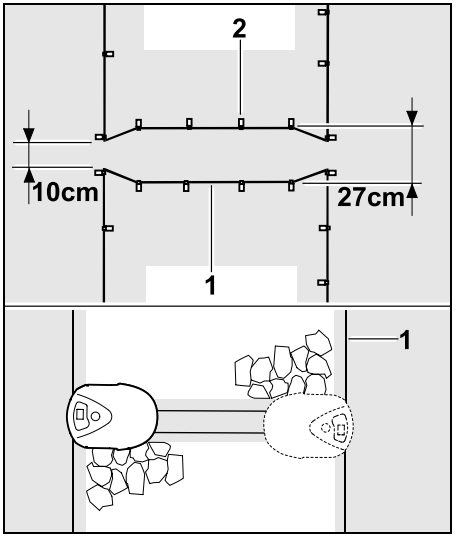
Läbikäigu paigaldamine



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 kojusõitmise jaoks

Kui aktiveeritakse nihutatud kojusõitmine, tuleb paigaldada juhtkaablid,

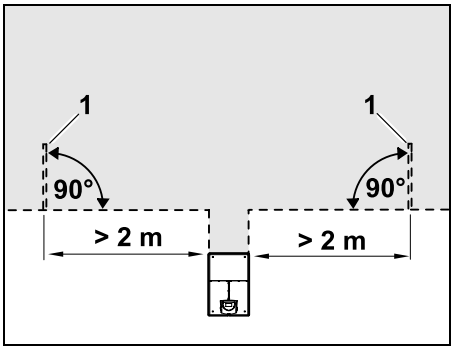
– kui paigaldatud on väline dokkimisjaam

või

– kui niidupinnal on läbikäike või kitsaid kohti.

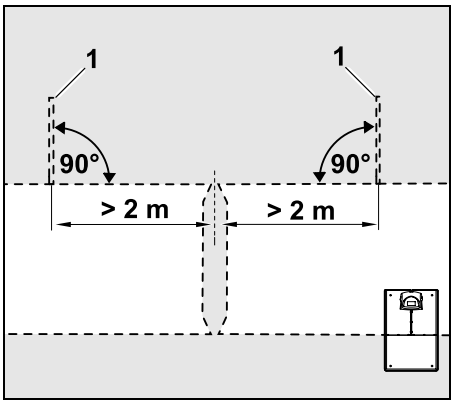
Tööviis:
kui robotniiduk sõidab piiramistraati järgides seespool, ületab ta selle kojusõidu ajal ühe juhtkaablitest. Seejärel sõidab niiduk piiramistraadini ja edasi dokkimisjaamani.

Juhtkaablid välise dokkimisjaama juures



Välise dokkimisjaama juurdepääsuteest vasakule ja paremale tuleb paigaldada kaks juhtkaablit (1) piiramistraadiga 90° nurga all.
Miinimumkaugus juurdepääsuteest: **2 m**

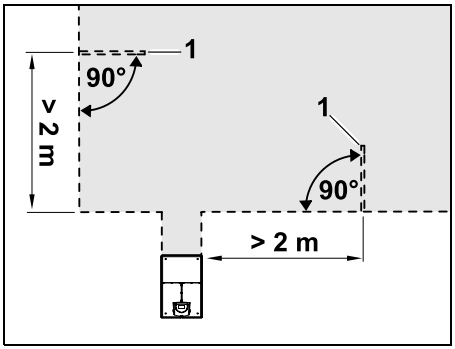
Juhtkaablid läbikäikude juures



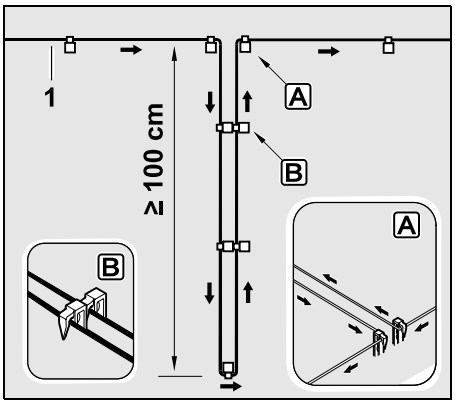
Läbipääsu sissepääsust vasakule ja paremale tuleb paigaldada kaks juhtkaablit (1) piiramistraadiga 90° nurga all. Need tuleb paigaldada alati niidupinna sellesse ossa, millele pääseb ligi ainult läbikäigu kaudu.
Miinimumkaugus läbipääsu sissekäigust: **2 m**

Kui üksteise järel on paigaldatud mitu läbikäiku, tuleb juhtkaablid paigaldada igale vastavale niidupinnale.

Juhtkaabli paigaldamine



Juhtkaableid ei tohi paigaldada nurkade lähedale.
Miinimumkaugus nurkadest: **2 m**



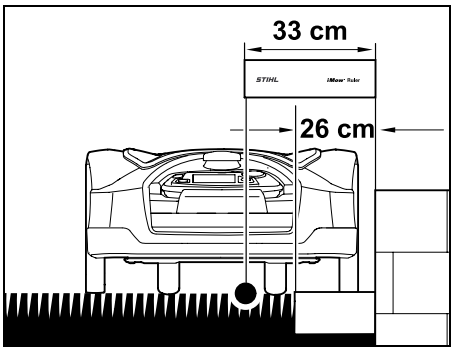
Paigaldage juhtkaabel murule nii, nagu joonisel näidatud. Piiramistraat (1) tuleb servas A kahe kinnitusvaiaga maapinda kinnitada; seda ei tohi üle piiramistraadi ristiõmmata.
Miinimumpikkus: **100 cm**
Traadi paigaldamine vai vastu vaia B

- Kinnitage juhtkaabel piisava arvu kinnitusvaiadega maapinda.

12.13 Äärte täpne niitmine

Kõrgete takistuste juures jääb 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.

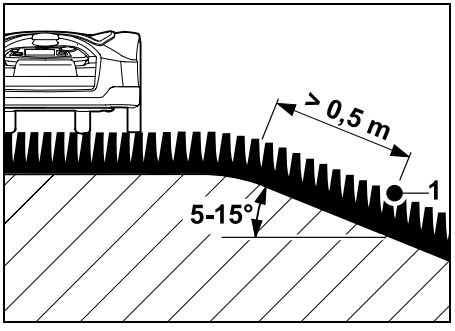
12.14 Langev maastik niidupinnal

Märkus
Töökindlaks paigalduseks ei tohiks piiramistraati paigaldada tõusule üle +/–10° (17%). Traadi küll saab paigaldada tõusule kuni +/–15° (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.

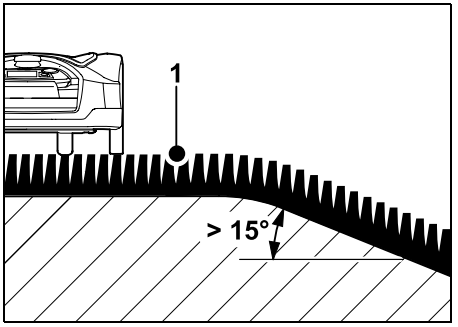
Veekogude ja kukkumisohtlike kohtade (nt servad, astmed) juures on minimaalne kaugus **100 cm**.

Langev ala kaldega 5° - 15°



Kui niidupinnal on langev ala 5° - 15° 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.

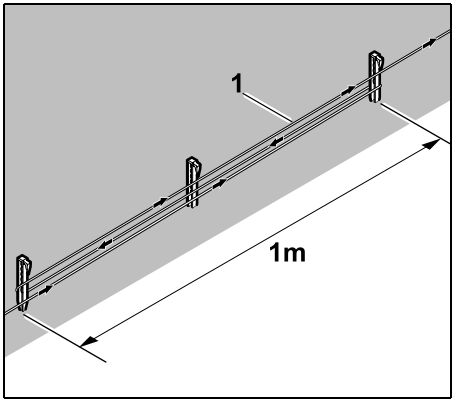
Langev ala kaldega > 15°



Kui niidupinnal on langev ala > 15°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.

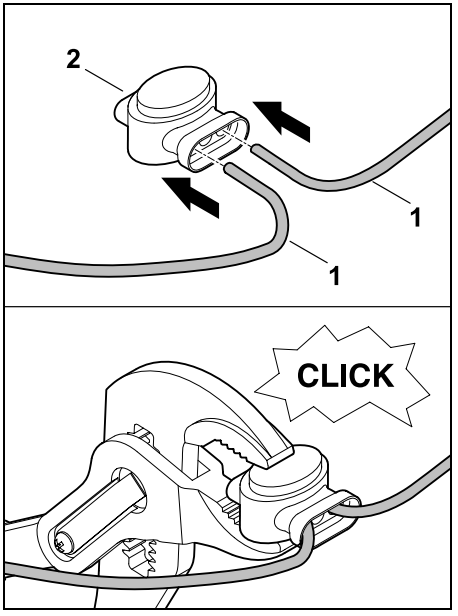


Paigaldage piiramistraat (1) umbes 1 m ulatuses kahe kinnitusvaia vahele. Kinnitage keskel olev traadivaru lisakinnitusvaiaga maapinna külge.

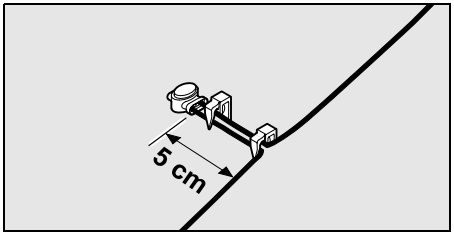
12.16 Traadi ühendusklemmi kasutamine

Piiramistraadi pikendamiseks või lahtiste traadiotste ühendamiseks tohib kasutada eranditult ainult tarvikutena saadaolevaid geeliga täidetud traadi ühendusklemme. Need takistavad enneaegset kulumist (nt traadiotste 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.



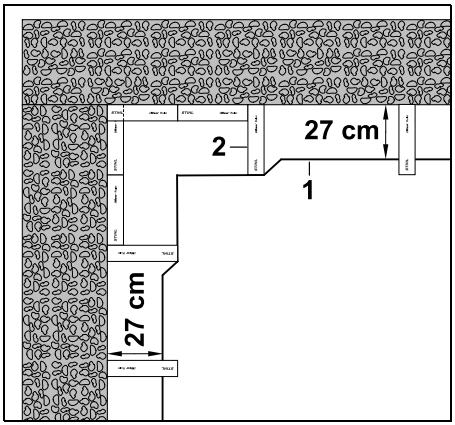
Kinnitage piiramistraat kuni tõmbetõkiseni kahe kinnitusvaiaga maasse, nagu joonisel näidatud on.

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 (⇨ 9.12), (⇨ 11.13) jääks robotniiduki ja takistuste vahele piisavalt vaba ruumi (vähemalt 5 cm). Vajaduse korral suurendage traadi kaugust takistustest.

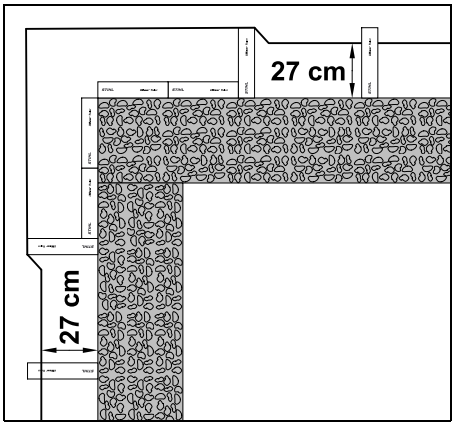
Väikesed kaugused servast tuleb kindlasti aiaplaanile märkida. (⇨ 12.2)

Väike kaugus servast sisenurga juures



Paigaldage piiramistraat (1) sisenurka, nagu joonisel näidatud. Kasutage vahendit iMOW® Ruler (2).

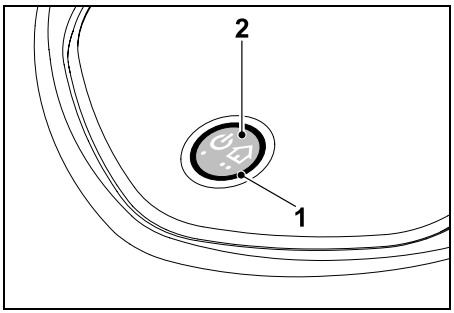
Väike kaugus servast välisnurga juures



Paigaldage piiramistraat (1) välisnurga juurde, nagu joonisel näidatud. Kasutage vahendit iMOW® Ruler (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 korrektselt 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. Niitmisjuhised

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 korpuses. Lõpuks langevad need murukamarale, jäävad sinna ja kõdunevad.

Peenestatud lõikejäätmed annavad murule tagasi orgaanilised toitained ja toimivad seega loodusliku väetisena. Vajadus lisaväetise järele väheneb oluliselt.

14.3 Aktiivajad

Niiduplaani tüübi Standard puhul niidab robotniiduk kogu aktiivaja vältel, seda katkestavad ainult laadimised.

Niiduplaani tüübi Dünaamiline korral võib robotniiduk aktiivaegade vältel igal ajal dokkimisjaamast lahkuda ja muru niita. Nendel aegadel toimuvad seega **niitmised**, **laadimised** ja **puhkepausid**. Robotniiduk jaotab vajalikud niitmis- 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).

Aktiivajal peavad kõrvalised isikud ohualalt eemale hoidma. Aktiivaegasid tuleb vastavalt kohandada.
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 (⇨ 11.7) 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 m^2 jaoks vajab robotniiduk keskmiselt:

RMI 632, RMI 632 C:	70 minutit
RMI 632 P, RMI 632 PC:	65 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 (⇨ 9.12) ja käivituspunktide programmeerimisel (⇨ 11.14) 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. (⇨ 9.8)
- Paigaldage piiramistraat (⇨ 9.9) ja ühendage. (⇨ 9.10)
- Eemaldage niidupinnalt võõrkehad (nt mänguasjad, tööriistad).
- Laadige akut. (⇨ 15.8)
- Seadke kellaaeg ja kuupäev. (⇨ 11.10)
- Kontrollige niiduplaani ja muutke seda vajaduse korral. Jälgige eriti hoolikalt, et kõrvalised isikud ei satuks aktiivaegadel ohualasse. (⇨ 11.7)

Niitke väga kõrge muru enne robotniiduki kasutamist tavalise muruniidukiga madalaks (nt pärast pikemat pausi).

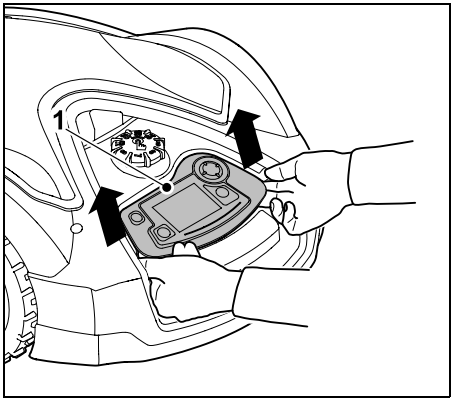
15.2 Juhtkonsooli eemaldamine ja paigaldamine

Juhtkonsooli saab vajaduse korral robotniidukist eemaldada, et käsitsi niita või nt programmi muuta.

Robotniiduk töötab automaatselt ainult siis, kui juhtkonsool on paigaldatud.

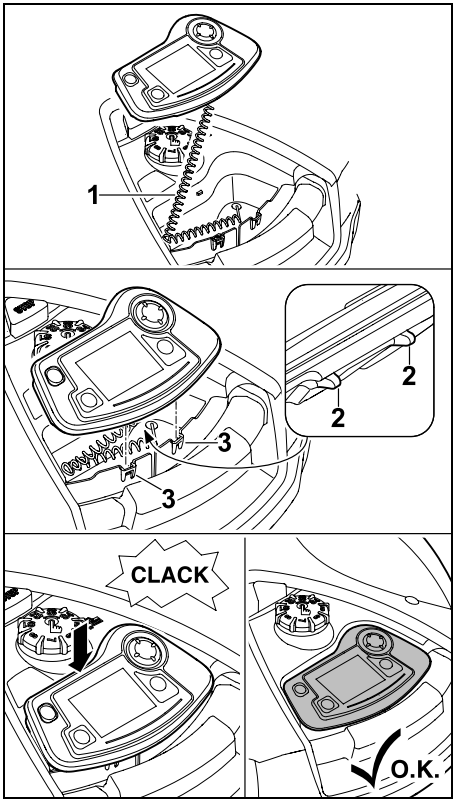
Juhtkonsooli eemaldamine

- 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 Programmimise kohandamine

Kehtivat programmi saate vaadata **niiduplaanist** või mudelite RMI 632 C, RMI 632 PC korral **rakendusest iMOW®**. (⇨ 10.)

Niiduplaan arvutatakse installimisel või uue niiduplaani koostamisel niidupinna suuruse järgi.

Aktiivaegasid ja **niitmise kestust** saab eraldi muuta. Niiduplaani tüübi **Standard** korral niidab ja laeb robotniiduk täpselt aktiivaegade piires, niiduplaani tüübi **Dünaamiline** korral jaotatakse vajalikud niitmised automaatselt võimalike aktiivaegade peale. Kui vaja, siis leiab ühe aktiivaja jooksul aset mitu niitmis- ja laadimistoimingut. Soovi korral niidetakse niidupinna äärt automaatselt regulaarsete ajavahemike järel. (⇨ 11.13)

Võimalik on valida kuni kolm aktiivaega päevas. (⇨ 11.7)

Kui robotniiduk peab sõitma niidupinna konkreetsetele aladele, siis tuleb määrata eraldi käivituspunkt. (⇨ 11.14)

Kui valitud on niiduplaani tüüp **Dünaamiline**, on olenevalt tingimustest (nt ilus ilm või suur ajaaken) võimalik, et optimaalse muruhoolduse jaoks ei kasutata kõiki aktiivaegu.

Aktiivaegade muutmine (⇨ 11.7)

– Lisaniitmiste jaoks lisatavad aktiivajad.

– Kohandage ajaakent, et nt hommikul või öösel niitmist vältida.

– Üksikute aktiivaegade vahelejätmine, kuna niidupinda kasutatakse nt peo tarbeks.

Niitmise kestuse pikendamine (⇨ 11.7)

– Leidub alasid, kus ei niideta piisavalt, nt kuna niidupind on äärmiselt nurgeline.

– Rohu intensiivne kasv kasvuperioodil.

– Eriti tihe muru.

Niitmise kestuse lühendamine (⇨ 11.7)

– Vähenenud rohu kasv kuumuse, külma või kuivuse tõttu.

Uue niiduplaani koostamine (⇨ 11.7)

– Niidupinna suurust muudeti.

Uus installimine (⇨ 9.6)

– Dokkimisjaama uus asukoht.

– Esmakordne kasutuselevõtt uuel niidupinnal.

15.4 Automaatikaga niitmine

- Automaatika sisselülitamine
  Sisselülitatud automaatika korral on ekraanil akusümboli kõrval automaatikasümbol. (⇨ 11.7)

- Niitmiste **käivitamine**
  Niiduplaani tüübi **Standard** korral hakkab robotniiduk iga aktiivaja alguses sõitma ja niidab muru.
  Niiduplaani tüübi **Dünaamiline** korral jaotatakse niitmised automaatselt aktiivaegadele, mis on saadaval. (⇨ 11.7)

- Niitmiste **lõpetamine**
  Kui aku on tühi, sõidab robotniiduk automaatselt dokkimisjaama. (⇨ 15.7)
  Nupuga STOP või menüüga **Kojusõit** saate aktiivse niitmise alati käsitsi lõpetada. (⇨ 5.1)
  Ka **kojukutsumise** aktiveerimine dokkimisjaamal lõpetab niitmise kohe. (⇨ 13.1)
  RMI 632 C, RMI 632 PC:
  peale selle saab niitmise lõpetada ka rakendusega – saatke robotniiduk dokkimisjaama. (⇨ 10.)

Niidupindasid, kuhu robotniiduk pääseb **läbikäigu** kaudu, niidetakse ainult siis, kui sellise 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 **läbikäigu** kaudu, kandke või sõidutage robotniiduk sinna.
- Viivituseta niitmine:
  avage menüü **Start** või (⇨ 11.5)
  vajutage **niitmisnuppu**.
  Niitmine algab viivituseta ja kestab kuni määratud kellaajani.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
  käivitage niitmine rakendusega. (⇨ 10.)
  Niitmine algab määratud algusajal ja kestab kuni määratud lõpuajani.
- Niitmise käsitsi lõpetamine
  Nupuga STOP või menüüga **Kojusõit** (⇨ 11.6) saate aktiivse niitmise alati lõpetada. (⇨ 5.1)
  Ka **kojukutsumise** 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)
- Viivituseta niitmine:
  avage menüü **Start** või (⇨ 11.5)
  vajutage **niitmisnuppu**.
  Niitmine algab viivituseta ja kestab kuni määratud kellaajani.
- 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 aktiivse 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 menüüs Veel alammenüü **Käsitsi niitmine** (⇨ 11.8)
- Liigutage ja juhtige robotniidukit rist-juhtrauaga. Edasisuunas saab valida 2 kiiruse vahel:
  aeglane (vajutage nuppu kergelt), **kiire** (vajutage nuppu tugevalt).
- Kontrollige enne niitmistera sisselülitamist, kas jalad on niiduseadmest piisavalt kaugel, lisaks kõndige alati robotniiduki taga. (⇨ 4.2)
- Vajutage niitmistera sisselülitamiseks parema pöidlaga **nuppu OK** ja hoidke, seejärel vajutage vasaku pöidlaga **niitmisnuppu** ja hoidke ning vabastage nupp OK. Niitmistera pöörleb seni, kuni niitmisnupp on alla vajutatud.
- Hoidke käsitsi niitmisel vasaku pöidlaga niitmisnuppu all ja kasutage parema käega rist-juhtrauda.
- Vabastage niitmisnupp, 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 paigaldage juhtkonsool. (⇨ 15.2)
- Lülitage vajaduse korral dokkimisjaam sisse. (⇨ 13.1)
- Aktiveerige kojusõit. (⇨ 11.6)
  Niitmise ajal saab dokkimisjaamal aktiveerida ka **kojukutsumise**.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
  saatke robotniiduk dokkimisjaama rakenduse abil. (⇨ 10.)

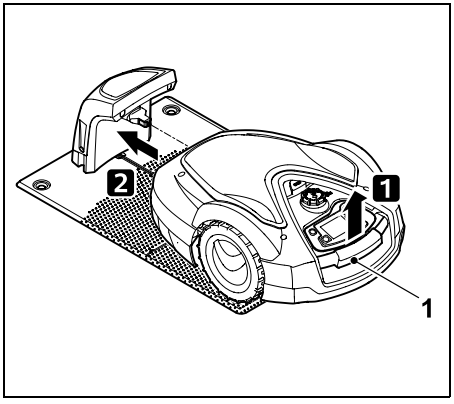
Jooksval aktiivajal ei järgne dokkimisele ühtegi niitmist.

Käsitsi dokkimine

- Juhtige robotniiduk juhtkonsooliga dokkimisjaama, selleks eemaldage juhtkonsool (⇨ 15.2) ja aktiveerige menüüs Veel alammenüü **Käsitsi niitmine** (⇨ 11.8).

või

- Lükake robotniiduk käsitsi dokkimisjaama.



Tõstke robotniiduk kandesangast (1) pisut üles ja vabastage veorattad koormusest. Lükake seade esiratastele toetades dokkimisjaama.

- Vajaduse korral paigaldage juhtkonsool. (⇨ 15.2)

15.8 Aku laadimine

Laadige akut eranditult dokkimisjaamas.
Ärge võtke akut kunagi lahti ega laadige seda mõne välise laadimisseadmega.

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 võrgupistiku sümbol.

Laadimine on erineva kestusega ja sobitatakse automaatselt järgmise kasutusega.

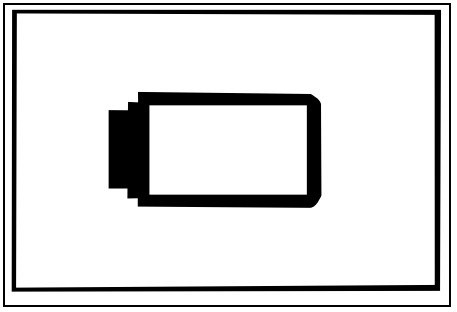
Laadimisprobleemide korral kuvatakse ekraanil vastav teade. (⇨ 24.)

Aku laadimine järgneb alles pärast allapoole teatud pingetaset langemist.

Laetus

Olekunäidikul näete kehtivat laetust, kui vastav näit on valitud. (⇨ 11.12)

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 sõltuvad muuhulgas töötundidest. Vastava loenduri Niitmistunnid saate avada menüüst Veel - Teave. (⇨ 11.17)

Pidage näidatud hooldusvälpadest 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 niitmistera, tera kinnitust ja niiduseadet kahjustuste (täkked, mõrad, murtud kohad jne) ja kulunud kohtade suhtes. (⇨ 16.3)

Iga 200 tunni järel

- Vahetage niitmistera välja. (⇨ 16.4)

Iga-aastased hooldustööd

- STIHL soovitab lasta seadet kontrollida ettevõtte STIHL müügiesinduses kord aastas talvel.
  Seejuures hooldatakse eriti just akut, elektroonikat ja tarkvara.

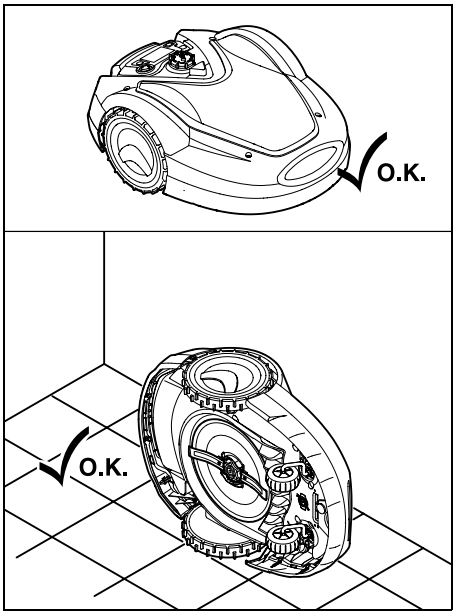
Selleks, et müügiesindus saaks teha hooldustöid nõuetekohaselt, seadke seade ohutusastmele „Pole” või andke müügiesindusele PIN-kood.

16.2 Seadme puhastamine

Hoolikas käsitsemine kaitseb seadet kahjustuste eest ja pikendab selle kasutusiga.

Puhastus- ja hooldusasend

Kontrollige enne puhastamist, kas pöördnupp on korralikult paigaldatud, kuna vastasel korral võib vesi seadmesse sattuda.



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.
- Korpusesse ja niiduseadmesse kinni jäänud rohi lükake enne puupulgaga lahti.
- Kui vaja, kasutage spetsiaalset puhastusvahendit (nt ettevõtte STIHL oma).
- Võtke liugplaat regulaarsete ajavahemike tagant välja ja eemaldage rohi. (⇨ 16.6)

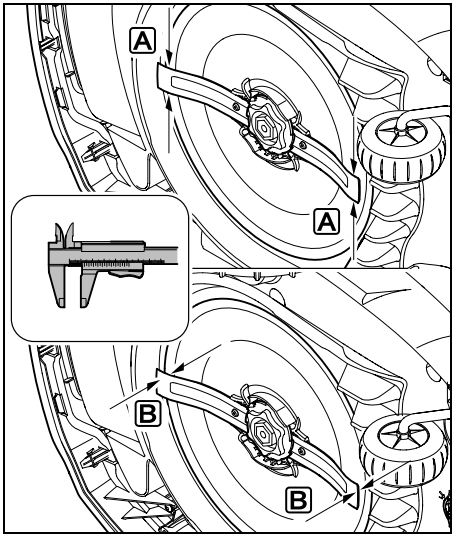
Märja ilmaga tuleb liugplaati sagedamini puhastada. Liugplaadi ja niiduseadme korpuse vahele kinni jäänud mustus tekitab hõõrdumist ja põhjustab sellega suuremat energiakulu.

16.3 Niitmistera kulumispiiride kontrollimine

Vigastusoht!
Kulunud niitmistera võib murduda ja raskeid vigastusi tekitada. Seetõttu tuleb tera hooldusjuhtnööridest 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 niiduseadet ja niitmisterasid hoolikalt. (⇨ 16.2)



Kontrollige **tera laiust** A ja **tugevust** B nihkmõõdikuga.

A > 25 mm

B > 1,3 mm

Tera tuleb vahetada, kui mõõdetud väärtused saavutatakse ühes või enamas kohas või asuvad väljaspool lubatud piire.

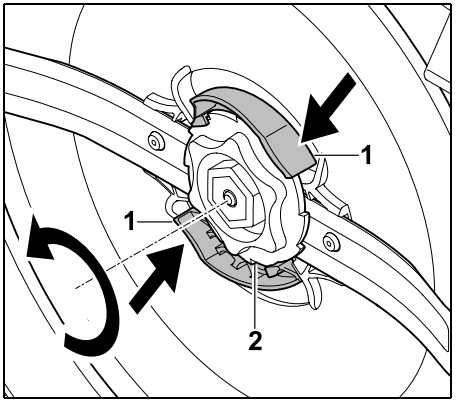
16.4 Niitmistera eemaldamine ja paigaldamine

Niitmistera tööiga on 200 tundi.

- 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



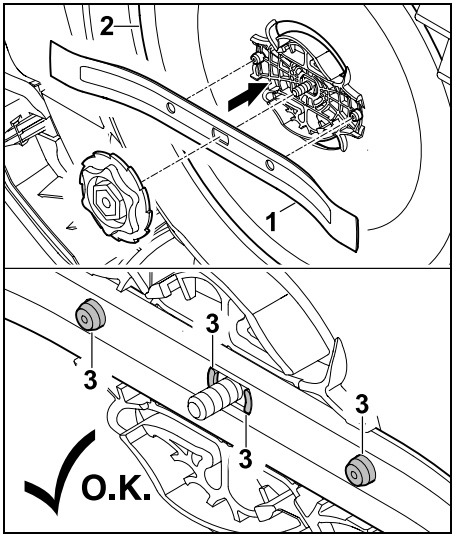
Vajutage mõlemad lapatsid (1) liugplaadil ühe käega alla ja hoidke. Keerake kinnitusmutter (2) teise käega välja. Eemaldage niitmistera koos kinnitusmutriga.

Niitmistera paigaldamine

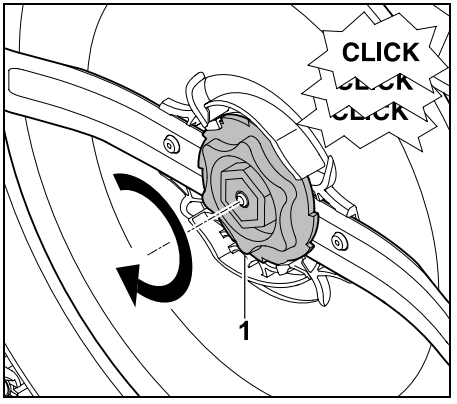
Vigastusoht!
Kontrollige enne paigaldamist, et teradel poleks kahjustusi. Niitmistera tuleb välja vahetada, kui sellel on näha sälke või lõhesid või kui see on kulunud. (⇨ 16.3)

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 on 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 Veel - Teenindus. (⇨ 11.16)

16.5 Niitmistera teritamine

Ärge **kunagi** teritage terasid.

STIHL soovitab **alati** vahetada nüri niitmistera uue vastu.

Vaid uus niitmistera on nõutava täpsusega tasakaalustatud ning garanteerib masina nõuetele vastava töötamise ja madala müratasemе.

16.6 Liugplaadi eemaldamine ja paigaldamine

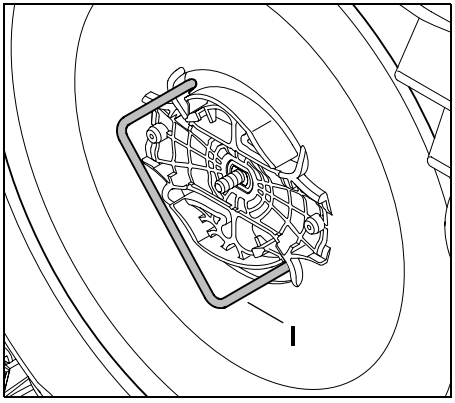
Niiduseadme puhastamiseks võib liugplaadi demonteerida.

- Aktiveerige seadmelukk (⇨ 5.2) ja pange kindad kätte.

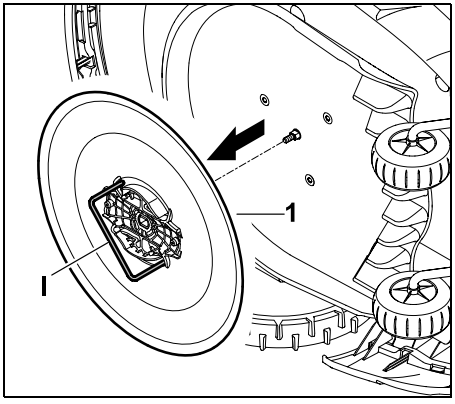
- Asetage robotniiduk küljele ja toetage see kindlalt vastu stabiilset seina. Puhastage niiduseadet ja niitmisterasid hoolikalt. (⇨ 16.2)

Liugplaadi eemaldamine

- Demonteerige niitmistera. (⇨ 16.4)

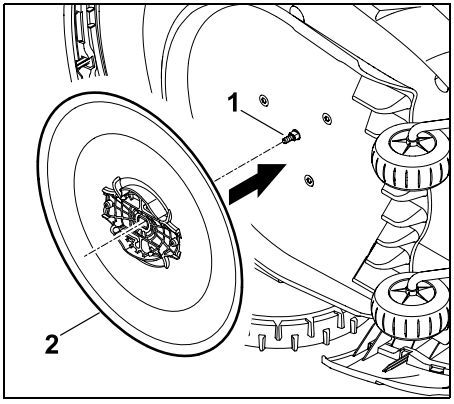


Lükake tõmmits (I) liugplaati nagu joonisel näidatud, ja keerake vastupäeva kuni lõpuni välja.



Tõmmake seade ühe käega välja. Võtke liugplaat (1) tõmmitsat (I) tõmmates ära.

Liugplaadi paigaldamine



Puhastage teravõll (1) liugplaat (2) põhjalikult. Lükake liugplaat kuni lõpuni teravõllile.

- Monteerige niitmistera. (⇨ 16.4)

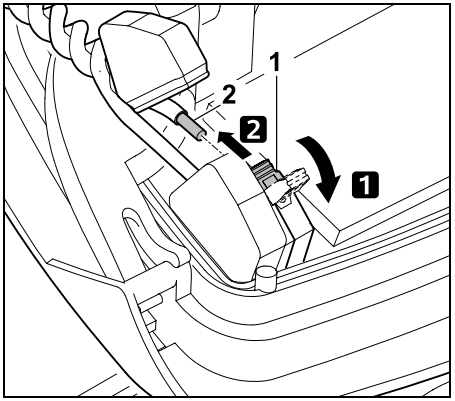
16.7 Traadimurru otsing

Pärast traadi katkemist vilgub dokkimisjaamal kiiresti punane LED. (⇨ 13.1) Robotniiduki ekraanil kuvatakse vastav teade.

Kui te traadimurru kohta kirjelduse järgi ei leia, pöörduge müügiesinduse poole.

Traadimurdu võib otsida niihästi 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)



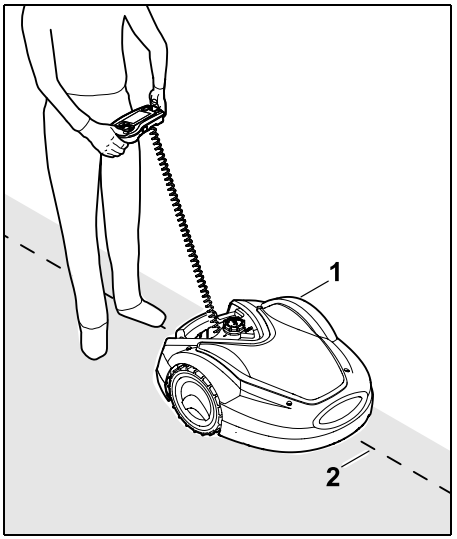
1 Avage vasak kinnitushoob (1).
2 Eemaldage traadiots (2) klemmiplokist ja sulgege kinnitushoob uuesti.

- 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 välja tõmmata parempoolne traadiots.

- Eemaldage vajaduse korral juhtkonsool. (⇨ 15.2)
- Valige menüüs Veel - Teenindus kirje „Traadimurru otsimine" ja kinnitage nupuga OK. (⇨ 11.16)

Otsimine eemaldatud juhtkonsooliga



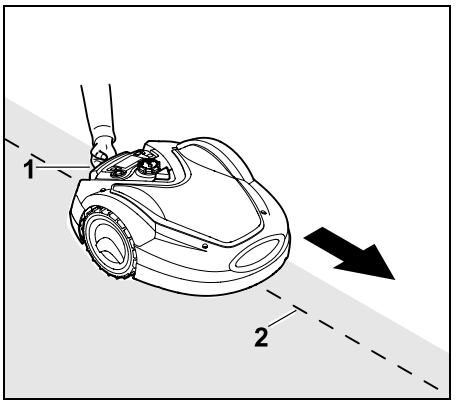
Alustage dokkimisjaamast ja liikuge robotniidukiga (1) mööda niidupinna äärt **päripäeva**. Juhtige seadet rist-juhtrauaga ja jälgige, et piiramistraat (2) asetseks traadiandurite all. Traadiandurid on paigaldatud kaitstult robotniiduki esiosasse vasakul ja paremal.
Ekraan kuvab traadimurru otsimisel **signaali tugevust**, traadiandurid asetsevad optimaalselt piiramistraadi kohal, kui väärtus on kõige kõrgem.

Kui traadi andurid võtavad traadi signaali korrektselt vastu, ilmub ekraanile sümbol **Traadi signaal OK**.

Traadi katkestuse kohas langeb signaali tugevus ja ekraanile ilmub sümbol **Traadi sign. kontrollimine**.

- Parandage katkestuse koht traadikonnektoriga (⇨ 12.16), vajaduse korral paigaldage katkestuse kohta uus piiramistraat.
- Ühendage vasakpoolne traadiots uuesti. (⇨ 9.10)
- Kui traadimurd on nõuetekohaselt parandatud, põleb punane LED. (⇨ 13.1)

Täppisotsing paigaldatud juhtkonsooliga



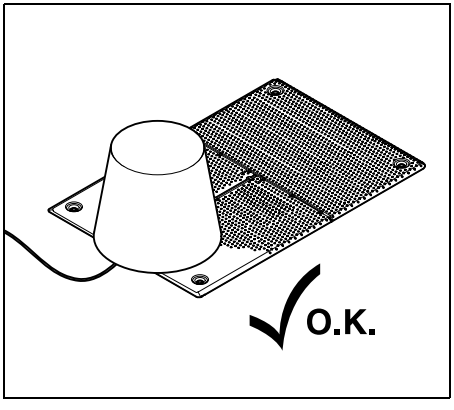
Tõstke robotniiduk kandesangast (1) pisut üles ja vabastage veorattad koormusest. Lükake seadet seda esiratastele toetades mööda piiramistraati (2).
Edasine tegutsemine on sama nagu eemaldatud juhtkonsooliga otsimine.

16.8 Hoiulepanek ja talvepaus

Robotniiduki **seismapanemisel** (nt talvepaus, vahepealne hoiustamine) toimige järgmiste punktide kohaselt.

- Laadige akut. (⇨ 15.8)
- Lülitage automaatika välja. (⇨ 11.7)

- Aktiveerige kõrgeim ohutusaste. (⇨ 11.15)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** aktiveerige energiarežiim ECO (⇨ 11.10)
- Seadke robotniiduk talveunne (⇨ 11.16)
- 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.
- Kõrvaldage seadmel esineda võivad tõrked enne hoiulepanekut.

Robotniidukile ei tohi mingil juhul esemeid asetada.

Temperatuur hoiukohas ei tohi langeda alla 5 °C.

Robotniiduki **uuesti kasutuselevõtmine** pärast pikka hoiul olemist

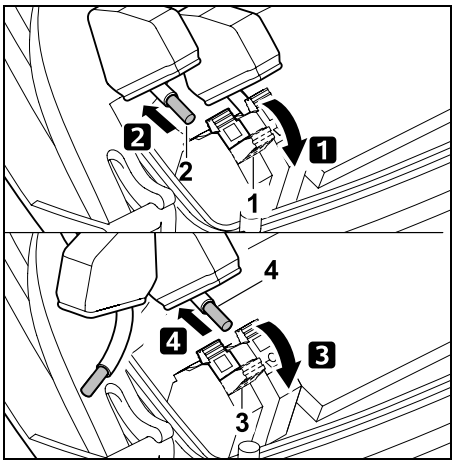
Pärast pikaajalist hoiustamist tuleb vajaduse korral korrigeerida kuupäeva ja kellaaega. Vastavad valikuaknad kuvatakse kasutuselevõtul. Kui valikuaknaid automaatselt ei kuvata, kontrollige kuupäeva ja kellaaega menüüs Seadistused ning korrigeerige neid vajaduse korral. (⇨ 11.10)

- Niidupinna ettevalmistamine: eemaldage võõrkehad ja niitke väga kõrge muru tavalise muruniidukiga madalamaks.
- Võtke dokkimisjaamalt kate ja ühendage võrguadapter vooluvõrguga.
- Laadige akut. (⇨ 15.8)
- Kontrollige niiduplaani ja kui vaja, muutke. (⇨ 11.7)
- Sõitke äärele ja kontrollige, kas läbikäigud ja kitsad kohad on läbitavad. Eemaldage äärest takistused ja võõrkehad.
- Lülitage automaatika sisse (⇨ 11.7).
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** aktiveerige vajaduse korral energiarežiim Standard (⇨ 11.10) ja lülitage GPS-kaitse sisse. (⇨ 11.15)

16.9 Dokkimisjaama demonteerimine

Robotniiduki **pikemaks ajaks seismapanemisel** (nt talvepausil) saab ka dokkimisjaama demonteerida.

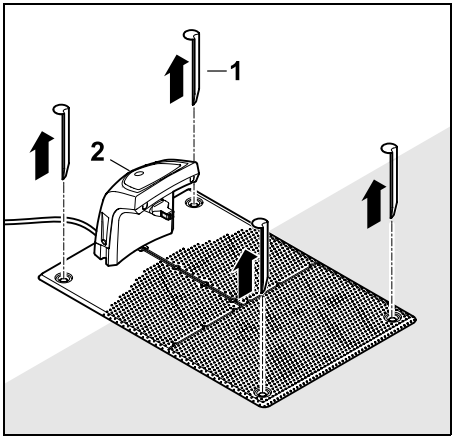
- Robotniiduki ettevalmistamine pikemaaegseks seismapanekuks (⇨ 16.8)
- Lahutage võrguadapteri pistik vooluvõrgust.
- Eemaldage dokkimisjaamalt kate ja pöörake paneel lahti. (⇨ 9.2)



1 Avage parempoolne kinnitushoob (1).
2 Võtke parempoolne traadiots (2) klemmiplokist välja.
Sulgege kinnitushoob (1) uuesti.
3 Avage vasakpoolne kinnitushoob (3).
4 Võtke vasakpoolne traadiots (4) klemmiplokist välja.
Sulgege kinnitushoob (3) uuesti.

- Pöörake paneel kinni. (⇨ 9.2)
- Võtke parem- ja vasakpoolne 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. (⇨ 9.1)

17. Tavalised varuosad

Niitmistera
6309 702 0102

18. Tarvikud

- **STIHL-i komplekt S** pindadele kuni 500 m^2
- **STIHL-i komplekt L** pindadele 2000 m^2 – 4000 m^2
- 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 tarvikuid.
Lisateavet saate ettevõtte STIHL müügiesindusest, Internetist (www.stihl.com) või ettevõtte STIHL kataloogist.

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)

Ettevõte 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,
- rehvid.

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 soovitab 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.

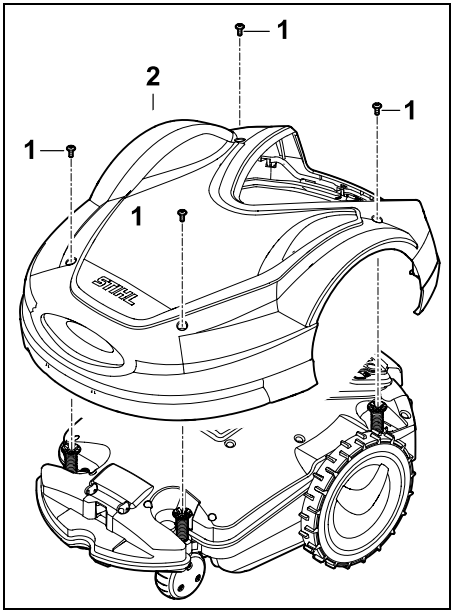
Materjalijääkide keskkonnateadlik käitlemine soodustab ressursside taaskasutamist. Sellepärast tuleb seade pärast tavapärase kasutusaja lõppu viia korduvkasutusega materjalide kogumiskohta. Järgige jäätmekäitlusse suunamisel peatükis „Jäätmekäitlus” toodud andmeid. (⇨ 6.11)

Jäätmed, nt akud, tuleb alati nõuetekohaselt jäätmekäitlusse anda. Järgige kohalikke eeskirju.

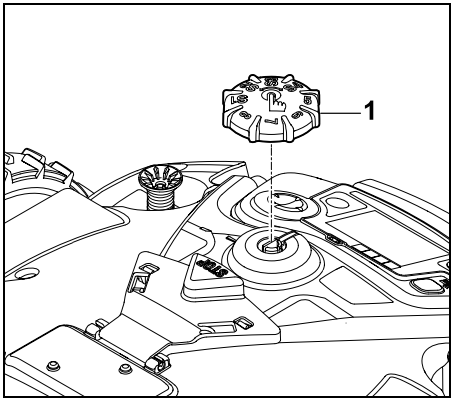
Liitiumioonakusid ei tohi visata olmejäätmete hulka, vaid tuleb viia müügiesindusse või ohtlike jäätmete kogumispunkti.

20.1 Aku eemaldamine

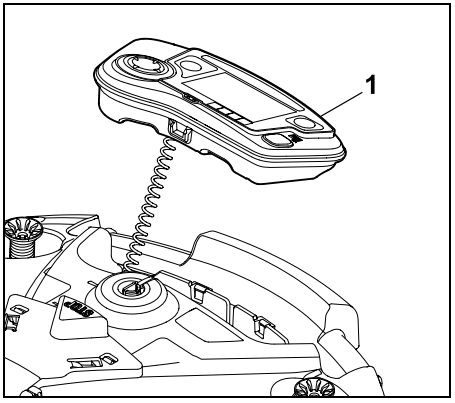
- Aktiveerige seadmelukk. (⇨ 5.2)



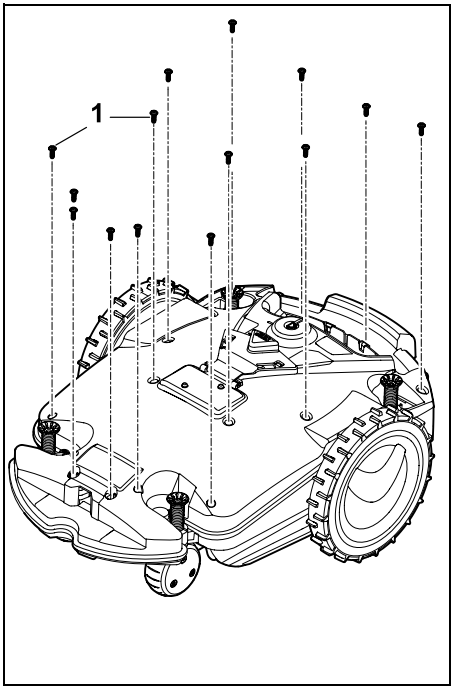
Keerake kruvid (1) kattest (2) välja ja eemaldage. Tõmmake katet (2) ülespoole.



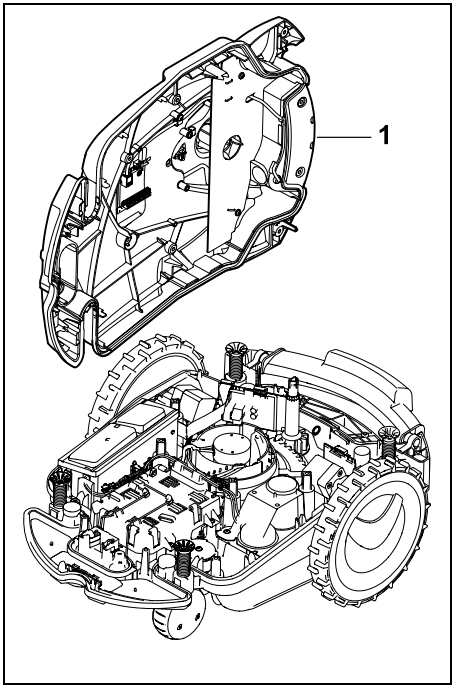
Tõmmake pöördnuppu (1) ülespoole.



Võtke juhtkonsool (1) välja ja pange taha kõrvale.

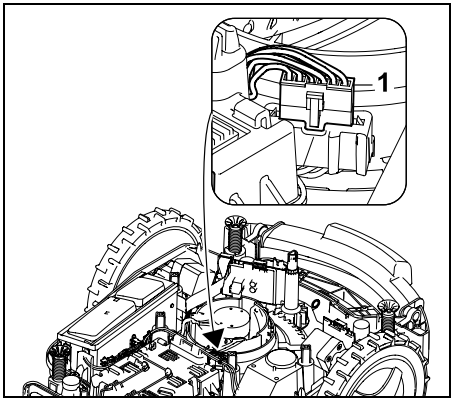


Keerake kruvid (1) välja ja eemaldage.

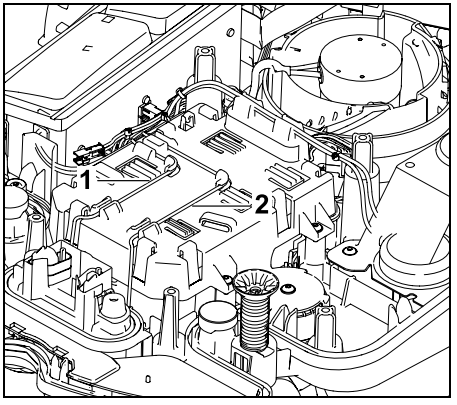


Asetage korpuse ülaosa (1) küljele.

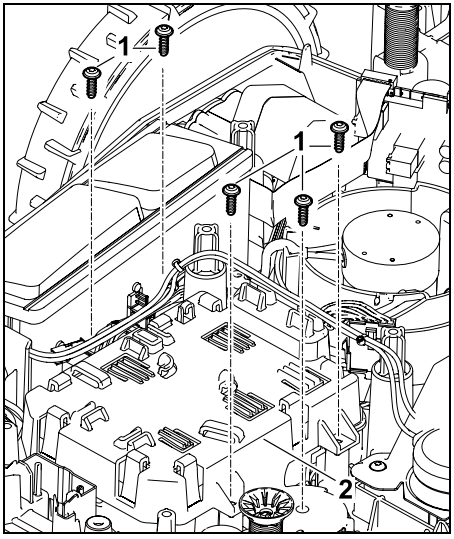
Vigastusoht!
Ühtegi aku kaablit ei tohi läbistada. Lühise oht.
Võtke kaabel alati pistikust lahti ja eemaldage koos akuga.



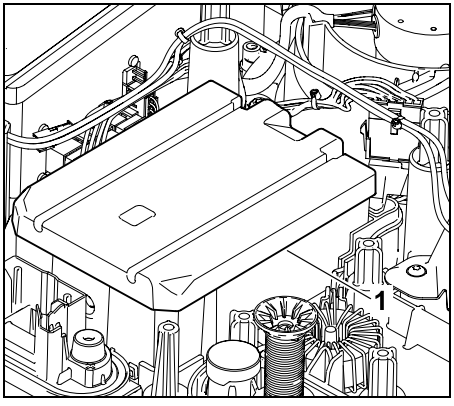
Tõmmake kaablipistik (1) välja.



Eemaldage kaabel (1) ja kaabel (2) kaablijuhikutest.



Eemaldage kruvid (1) ja akukambri kate (2).

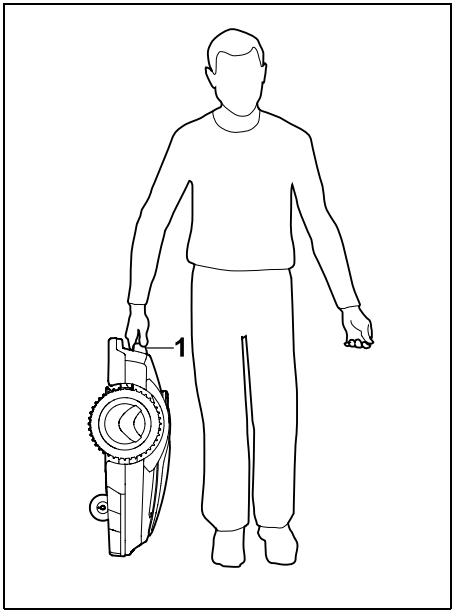


Eemaldage aku (1).

21. Transport

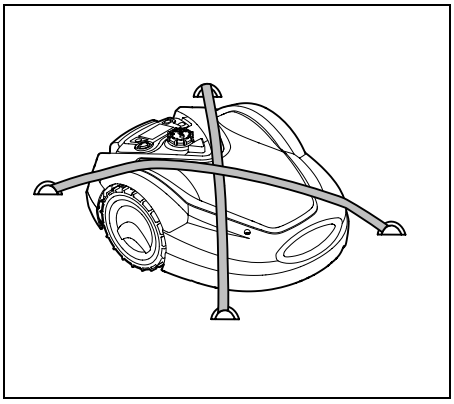
Vigastusoht!
Lugege enne transportimist läbi peatükk „Ohutusnõuded” (⇨ 6.), eriti aga alapeatükk „Seadme transport” (⇨ 6.5), ja järgige hoolikalt kõiki ohutusnõudeid. Aktiveerige alati seadmelukk! (⇨ 5.2)

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 köitega kinnitamine



Kindlustage muruniiduk laadimispinnal. Selleks kinnitage seade sobivate kinnitusvahenditega (rihmad, köied), nagu joonisel näidatud on.

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

Konstruktsioonitüüp:	muruniiduk, automaatne ja akutoitega
Kaubamärk:	STIHL

Mudel:	RMI 632.1
	RMI 632.1 P
	RMI 632.1 C
	RMI 632.1 PC
Seerianumber:	6309

Konstruktsioonitüüp:	dokkimisjaam
Kaubamärk:	STIHL
Mudel:	ADO 601.1
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 632.1 C, RMI 632.1 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 kontrollinud ja väljastanud järgmise EL-i tüübisertifikaadi:
RT 60122184 0001.

Tehniliste dokumentide säilitamine:
STIHL Tirol GmbH
Tooteluba

Valmistusaasta ja masinanumbri (seerianumbri) leiate seadmelt.

Langkampfen, 02.01.2020

STIHL Tirol GmbH

Volitatud isik:

Matthias Fleischer, uurimis- ja arendusosakonna juhataja

Volitatud isik:

Sven Zimmermann, kvaliteediosakonna juhataja

23. Tehnilised andmed

RMI 632.1, RMI 632.1 P, RMI 632.1 C, RMI 632.1 PC:

Seerianumber	6309
Lõikesüsteem	Multšiv niiduseade
Lõikeseadis	Lattvikat
Niitmislaius	28 cm
Lõikeseadise pöörlemissagedus	3150 p/min
Aku tüüp	Liitium-ioonaku
Aku pinge U_{DC}	29 V

RMI 632.1, RMI 632.1 P, RMI 632.1 C, RMI 632.1 PC:

Niitmiskõrgus	20 - 60 mm
Kaitseklass	III
Kaitseaste	IPX4
Direktiivi 2006/42/EC ja standardi EN 50636-2-107 kohaselt mõõdetud väärtused:	
Mõõdetud müravõimsustase L_{WA}	64 dB(A)
Mõõtemääramatus K_{WA}	3 dB(A)
L_{WA} + K_{WA}	67 dB(A)
Mürarõhutase L_{pA}	56 dB(A)
Mõõtemääramatus K_{pA}	3 dB(A)
Pikkus	73 cm
Laius	54 cm
Kõrgus	27 cm
RMI 632.1:	
Mass	14 kg
RMI 632.1 C, RMI 632.1 P, RMI 632.1 PC:	
Mass	15 kg

RMI 632.1, RMI 632.1 C:

Võimsus	120 W
Toiteadapter	HLG-120H
	2,9 A
Aku nimetus	AAI 160
Aku energia	133 Wh
Aku mahtuvus	3,8 Ah
Aku mass	1,3 kg

RMI 632.1 P, RMI 632.1 PC:

Võimsus	185 W

RMI 632.1 P, RMI 632.1 PC:

Toiteadapter	HLG-185H
	4,4 A
Aku nimetus	AAI 250
Aku energia	200 Wh
Aku mahtuvus	5,7 Ah
Aku mass	1,6 kg

Mobiilside:

Toetatavad sagedusribad:	E-GSM-900 DCS-1800

Maksimaalne emiteeritav saatevõimsus

E-GSM-900:	880–915 MHz: 33,0 dBm
DCS-1800:	1710–1785 MHz: 30,0 dBm

Dokkimisjaam ADO 601.1:

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

Võrgutoiteplokk:

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 alalõigus 38.3 nimetatud eeldustele.

Kasutaja võib STIHL-i akusid seadme kasutuskohta 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 tooteloa saamiseks. Teavet REACHi korralduse (EÜ) nr 1907/2006 täitmiseks vt www.stihl.com/reach

24. Teated

Teated annavad teavet aktiivsete vigade, rikete ja soovituste kohta. Neid kuvatakse dialoogiaknas ja neid saab pärast nupu OK vajutamist avada menüü Veel - Teave - Teated kaudu. (⇨ 11.17)

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 olekunäidul tekstiga „iMOW® töövalmis”. Robotniidukit saab jätkuvalt kasutada, automaatne töö ei katke.

– **Rikete** prioriteetsus on „Keskmine” ja nõuavad kasutaja sekkumist. Robotniidukit saab kasutada alles siis, kui rike on kõrvaldatud.

– Koos **vigadega**, mille prioriteetsus on „Kõrge”, ilmub ekraanile tekst „Müügiesindusega kontakteerumine”. Robotniiduki kasutamine saab jätkuda alles siis, kui ettevõtte STIHL müügiesindus on vea kõrvaldanud.

Kui teade jääb aktiivseks hoolimata soovitatud abinõust, kontakteeruge ettevõtte STIHL müügiesindusega.

Vigu, mida saab kõrvaldada ainult ettevõtte STIHL 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
Akupinge on liiga madal

Võimalikud põhjused
– Aku pinge on liiga madal.

Abinõud
– Seadke robotniiduk aku laadimiseks dokkimisjaama (⇨ 15.8).

Teade
0180 – Temperatuur madal
Peamine trükkplaat

Võimalikud põhjused
– Temperatuur on robotniiduki sisemuses liiga madal.

Abinõud
– Laske robotniidukil soojeneda.

Teade
0181 – Temperatuur kõrge
Peamine trükkplaat

Võimalikud põhjused
– Temperatuur on robotniiduki sisemuses liiga kõrge.

Abinõud
– Laske robotniidukil jahtuda.

Teade
0183 – Temperatuur kõrge
Laadimise juhtimise trükkplaat

Võimalikud põhjused
– Temperatuur on robotniiduki sisemuses liiga kõrge.

Abinõud
– Laske robotniidukil jahtuda.

Teade
0185 – Temperatuur kõrge
Liikumise juhtimise trükkplaat

Võimalikud põhjused
– Temperatuur on robotniiduki sisemuses liiga kõrge.

Abinõud
– Laske robotniidukil jahtuda.

Teade
0186 – Temperatuur madal
Aku

Võimalikud põhjused
– Aku temperatuur on liiga madal.

Abinõud
– Laske robotniidukil soojeneda.

Teade
0187 – Temperatuur kõrge
Aku

Võimalikud põhjused
– Aku temperatuur on liiga kõrge.

Abinõud
– Laske robotniidukil jahtuda.

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
Niitmismootori ülekoormus

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 (⇨ 9.5)
– 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
Akupinge on liiga madal

Võimalikud põhjused
– Aku pinge on liiga madal.

Abinõud
– Seadke robotniiduk aku laadimiseks dokkimisjaama (⇨ 15.8).

Teade
0704 – Aku on tühi
Akupinge on liiga madal

Võimalikud põhjused
– Aku pinge on liiga madal.

Abinõud
– Seadke robotniiduk aku laadimiseks dokkimisjaama (⇨ 15.8).

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

Võimalikud põhjused
– Robotniiduk tõsteti põhikattest hoides üles.

Abinõud
– Kontrollige põhikatte liikuvust ja kinnitage teade nupuga OK.

Teade
1030 – Põhikatte viga
Põhikatte kontrollimine
Seejärel vajutage OK

Võimalik põhjus
– Põhikatet ei tuvastatud.

Abinõu
– Kontrollige põhikatet (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 – Põhikate 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
Kontrollige traadi paigaldust

Võimalikud põhjused
– Piiramistraat on ebatäpselt paigaldatud.

Abinõud
– Kontrollige piiramistraadi paigutust, kontrollige vahekauguseid vahendiga iMOW® Ruler (⇨ 12.5).

Teade
1130 – Kinni.
Vabastage iMOW®.
Seejärel vajutage OK.

Võimalikud põhjused
– Robotniiduk on kinni.
– Veorattad keerlevad tühjalt.

Abinõud
– 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 (⇨ 11.11).

Teade
1135 – Väljaspool
Asetage iMOW® niidupinnale

Võimalikud põhjused
– Robotniiduk on väljaspool niidupinda.

Abinõud
– 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. (⇨ 11.15)

Teade
1180 – iMOW® dokkimine
Automaatne dokkimine
ei ole võimalik

Võimalikud põhjused
– Dokkimisjaama ei leitud.
– Mõne läbikäigu algus või lõpp paigaldati valesti.

Abinõud
– 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
Niitmismootori käivitamine nurjus 5x

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 (⇨ 9.5)

– Kõrvaldage niidupinna ebatasasused (augud, süvendid).

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 (⇨ 11.11).

Teade
1230 – Dokkimisviga
Dokkige iMOW®

Võimalikud põhjused
– Dokkimisjaama ei leitud, automaatne laadimisjaama sisenemine ei olnud võimalik.

Abinõud
– Kontrollige dokkimisjaama sisenemist, vajaduse korral viige robotniiduk dokkimisjaama käsitsi (⇨ 15.7)
– Kontrollige piiramistraati – pöörake tähelepanu korrektsele paigutusele dokkimisjaama juures (⇨ 9.9)

Teade
2000 – Signaaliprobleem
Dokkige iMOW®

Võimalikud põhjused
– Traadi signaal on vigane, tuleb täpsemalt seadistada.

Abinõud
– Seadke robotniiduk dokkimisjaama ja vajutage seejärel nuppu OK.

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 – Laadimisviga
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 (⇨ 11.7).

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 äärele sõitmist. (⇨ 11.13)
– 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. (⇨ 11.14)

Teade
2072 – GPS-signaal
Puudub vastuvõtt käivituspunktis 2

Võimalik põhjus
– Käivituspunkt 2 asub väljaspool leviulatust.

Abinõu
– Muutke käivituspunkti 2 asukohta. (⇨ 11.14)

Teade
2073 – GPS-signaal
Puudub vastuvõtt käivituspunktis 3

Võimalik põhjus
– Käivituspunkt 3 asub väljaspool leviulatust.

Abinõu
– Muutke käivituspunkti 3 asukohta. (⇨ 11.14)

Teade
2074 – GPS-signaal
Puudub vastuvõtt käivituspunktis 4

Võimalik põhjus
– Käivituspunkt 4 asub väljaspool leviulatust.

Abinõu
– Muutke käivituspunkti 4 asukohta. (⇨ 11.14)

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
2090 – Raadiosidemoodul
Pöörduge müügiesinduse poole

Võimalik põhjus
– Side raadiosidemooduliga on häiritud

Abinõu
– Teil ei ole tarvis midagi teha, firmasisest 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, firmasisest 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. (⇨ 11.13)

Teade
2400 – iMOW® on tehaseseadistustele lähtestatud

Võimalikud põhjused
– Robotniiduk lähtestati tehaseseadistustele.

Abinõud
– Kinnitage teade nupuga OK.

Teade
4000 – Pingeviga
Aku üle- või alapinge

Võimalikud põhjused
– Akus on üle- või alapinge.

Abinõud
– Teil ei ole tarvis midagi teha, firmasisest tarkvara uuendatakse vajaduse korral automaatselt.
– Kui probleem püsib, siis pöörduge ettevõtte STIHL müügiesinduse poole.

Teade
4001 – Temperatuuriviga
Temperatuurivahemikust lahkumine

Võimalikud põhjused
– Temperatuur akus või seadme sisemuses on liiga madal või liiga kõrge.

Abinõud
– 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 põhikatet ja kinnitage teade nupuga OK.

Teade
4004 – Ajami pidurdusaeg ületatud.
Lubamiseks vajutage OK

Võimalikud põhjused
– Viga programmi töötlemisel.
– Traadi paigaldamine vale
– Piiramistraadi juures on takistusi

Abinõud
– Kinnitage teade nupuga OK.
– Kontrollige traadi paigutust eriti just nurkade juures vahendiga iMOW® Ruler (⇨ 12.5)
– Eemaldage takistused

Teade
4005 – Tera pidurdusaeg ületatud.
Lubamiseks vajutage OK

Võimalikud põhjused
– Viga programmi töötlemisel.
– Signaali katkemine (nt voolukatkestuse tõttu) automaatse niitmise ajal

Abinõud
– Kinnitage teade nupuga OK.
– Kontrollige dokkimisjaama toidet – punane LED peab töö ajal pidevalt põlema, seejärel vajutage nuppu OK (⇨ 13.1).

Teade
4006 – Laadimine katkestati.
Lubamiseks vajutage OK

Võimalikud põhjused
– Viga programmi töötlemisel.
– Voolukatkestus laadimise ajal.
– Robotniiduk on dokkimisjaamast välja veerenud.

Abinõud
– Kinnitage teade nupuga OK.
– Kontrollige dokkimisjaama elektritoidet – punane LED vilgub aeglaselt, kui robotniiduk on dokitud (⇨ 13.1)
– Kontrollige dokkimisjaama õiget asendit (⇨ 9.1)

Teade
4008 – Juhtseadme kontakti tõrge
Lubamiseks vajutage OK

Võimalikud põhjused
– Juhtkonsool ei asetse õigesti.

Abinõud
– Asetage juhtkonsool sisse
– Kinnitage teade nupuga OK.

Teade
4009 – Katteanduri tõrge.
Lubamiseks vajutage OK

Võimalikud põhjused
– Põhikate on nihutatud.

Abinõud
– Kontrollige põhikatte asendit.
– Kontrollige põhikatte liikuvust, vajaduse korral puhastage katte laagreid.
– Kinnitage teade nupuga OK.

Teade
4016 – Anduri kõrvalekalde nupp STOP
Lubamiseks vajutage OK

Võimalikud põhjused
– Viga programmi töötlemisel.

Abinõud
– Kinnitage teade nupuga OK.

Teade
4027 – Nupp STOP vajutatud
Lubamiseks vajutage OK

Võimalik põhjus
– Vajutati nuppu STOP.

Abinõu
– Kinnitage teade nupuga OK.

25. Tõrkeotsing

Tugi ja kasutusabi

Tuge ja kasutusabi saate ettevõtte STIHL müügiesindusest.

Kontaktandmed ja täiendava teabe leiate veebilehelt https://support.stihl.com/ või https://www.stihl.com/.

🛠 Vajaduse korral pöörduge müügiesindusse, STIHL soovitab 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 (⇨ 11.10).
– Seadistage aktiivaegu (⇨ 11.7).
– Valige ohutusaste „Keskmine” või „Kõrge” (⇨ 11.15).

Tõrge
Robotniiduk ei tööta aktiivajal.

Võimalikud põhjused
– Akut laetakse.
– Automaatika on välja lülitatud.
– Aktiivaeg on välja lülitatud.
– Tuvastatud vihm.
– Kui niiduplaani tüüp Dünaamiline on aktiveeritud: 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 (⇨ 11.7).
– Aktiveerige aktiivaeg (⇨ 11.7).
– Seadistage vihmaandurit (⇨ 11.11).
– Sekkumine pole vajalik, niitmised jaotatakse niiduplaani tüübi Dünaamiline puhul automaatselt nädala peale. Vajaduse korral võite niitmise käivitada käsklusega Käivitus (⇨ 11.5)
– Kõrvaldage näidatud tõrge ja kinnitage teade nupuga OK (⇨ 24.).
– Asetage juhtkonsool sisse (⇨ 15.2).
– Kontrollige dokkimisjaama toidet (⇨ 9.3).

– 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 menüü Käivitus avamist

Võimalikud põhjused
– Aku pole piisavalt laetud.
– Tuvastatud vihm.
– Juhtkonsool ei asetse õigesti.
– Aktiivne teade.
– Kojukutsumine dokkimisjaamal on aktiveeritud.

Abinõud
– Laadige akut. (⇨ 15.8)
– Seadistage vihmaandurit (⇨ 11.11).
– Asetage juhtkonsool sisse (⇨ 15.2).
– Kõrvaldage näidatud tõrge ja kinnitage teade nupuga OK (⇨ 24.).
– Lõpetage kojukutsumine või kasutage pärast dokkimist uuesti menüüd Käivitus.

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 vihmasajud.

Abinõu
– Reguleerige niitmiskõrgust (⇨ 9.5).
– Seadistage vihmaandurit (⇨ 11.11).
Muutke aktiivaegu (⇨ 11.7).
– Vahetage niitmistera (⇨ 16.4) (🛠).
– Pikendage aktiivaegu või lisage neid (⇨ 11.7).
Pikendage niitmise kestust (⇨ 11.7).
– Koostage uus niiduplaan (⇨ 11.7).
– Puhta niitmistulemuse saavutamiseks vajab robotniiduk sõltuvalt niidupinna suurusest kuni kaks nädalat.
– Lubage vihmaga niita (⇨ 11.11).
Pikendage aktiivaegu (⇨ 11.7).

Rike
Ekraaninäit on vales keeles.

Võimalik põhjus
– Keeleseadistust on muudetud.

Abinõu
– Valige sobiv keel (⇨ 11.10).

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 (⇨ 11.7).
– Muutke piiramistraadi paigutust (⇨ 12.).
– Koostage uus niiduplaan (⇨ 11.7).

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 (⇨ 9.5).
Seadistage vihmaandurit (⇨ 11.11).
Muutke aktiivaegu (⇨ 11.7).
– Puhastage seadet (⇨ 16.2).

– Vahetage aku välja, tegutsege vastavalt ekraanile ilmuvale soovitusele (🛠), (⇨ 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 (⇨ 9.8).
– Asetage robotniiduk niidupinnale ja saatke tagasi dokkimisjaama (⇨ 11.6), kontrollige seejuures, kas dokkimine õnnestub korralikult. Muutke vajaduse korral dokkimisjaama asendit (⇨ 9.1).
– Vahetage laadimiskontaktid välja (🛠).

Rike
Dokkimine ei õnnestu.

Võimalik põhjus
– Ebatasasused dokkimisjaama sisenemisalas.
– Määrdunud veorattad või määrdunud alusplaat.
– Piiramistraat on dokkimisjaama juures valesti paigaldatud.
– Piiramistraadi otsad pole lühendatud.

Abinõu
– Kõrvaldage sisenemisalas ebatasasused (⇨ 9.1).
– Puhastage veorattaid ja dokkimisjaama alusplaati (⇨ 16.2).
– Paigaldage piiramistraat uuesti, jälgige seejuures, et see asetseks dokkimisjaama juures õigesti (⇨ 9.9).
– Lühendage piiramistraati vastavalt kirjeldusele ja paigaldage traadivarudeta, ärge kerige üleulatuvaid otsi kokku (⇨ 9.10).

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 (⇨ 11.15)
– Paigaldage piiramistraat uuesti – jälgige, et see jookseks dokkimisjaama alas korrektselt (⇨ 9.9)
Kontrollige piiramistraadi otste nõuetekohast ühendust dokkimisjaamas (⇨ 9.10)

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 (⇨ 11.13), kontrollige vahekauguseid iMOW® Ruleriga (⇨ 12.5).
– Kontrollige piiramistraadi paigutust, tõkestage liiga suure kaldenurgaga alad (⇨ 11.13).
– Pöörduge ettevõtte STIHL müügiesinduse poole (🛠)

Rike
Robotniiduk jääb sageli kinni.

Võimalik põhjus
– Niitmiskõrgus on liiga madal.
– Veorattad on määrdunud.
– Niidupinnas on süvendeid või takistusi.

Abinõu
– Suurendage niitmiskõrgust (⇨ 9.5).
– Puhastage veorattad (⇨ 16.2).
– Täitke niidupinna augud, tõkestage ala takistuste, nt pinnapealsete puujuurte, ümber või eemaldage takistused (⇨ 12.).

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
– Liiga pikk niitmise kestus
– Kasutuses olevad käivituspunktid
– Kasutusea lõpus laetakse akut väga tihti

– Nihutatud kojusõitmine (koridor) ei ole sisse lülitatud

Abinõud
– Lülitage ääre niitmine välja või vähendage seda ühele korrale nädalas (⇨ 11.13)
– Lühendage niitmise kestust
– Käivitage sobivate niidupindade kõik niitmised dokkimisjaamast (⇨ 11.14)
– Vahetage aku välja, tegutsege ekraanile ilmuva soovituse kohaselt (🛠), (⇨ 24.)
– Lülitage nihutatud kojusõitmine (koridor) sisse (⇨ 11.13)

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 (⇨ 11.13).
– Kontrollige piiramistraadi paigutust (⇨ 11.13), 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. (⇨ 9.8).
– Ühendage piiramistraat dokkimisjaamaga. (⇨ 9.10)
– Otsige traadimurdu (⇨ 16.7), seejärel parandage piiramistraat traadi ühendusklemmidega (⇨ 12.16).
– Ühendage robotniiduk ja dokkimisjaam. (⇨ 11.15)
– 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
– Interneti-ühendus puudub
– Robotniiduk pole seotud õige meiliaadressiga

Abinõud
– Raadiosidemoodul lülitatakse ühendamise ajal välja, seejärel aktiveeritakse ja robotniiduk on jälle kättesaadav
– Aktiveerige robotniiduk nupuvajutusega, valige energiarežiim „Standard” (⇨ 11.10)
– Ühendage seade, kuhu rakendus on installitud, Internetiga.
– Korrigeerige meiliaadressi (⇨ 10.)

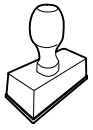
26. Teenindusplaan

26.1 Üleandmise kinnitus

Mudel: _____

Seerianumber:

Kuupäev: __ __ ____



Järgmine teenindus

Kuupäev: __ __ ____

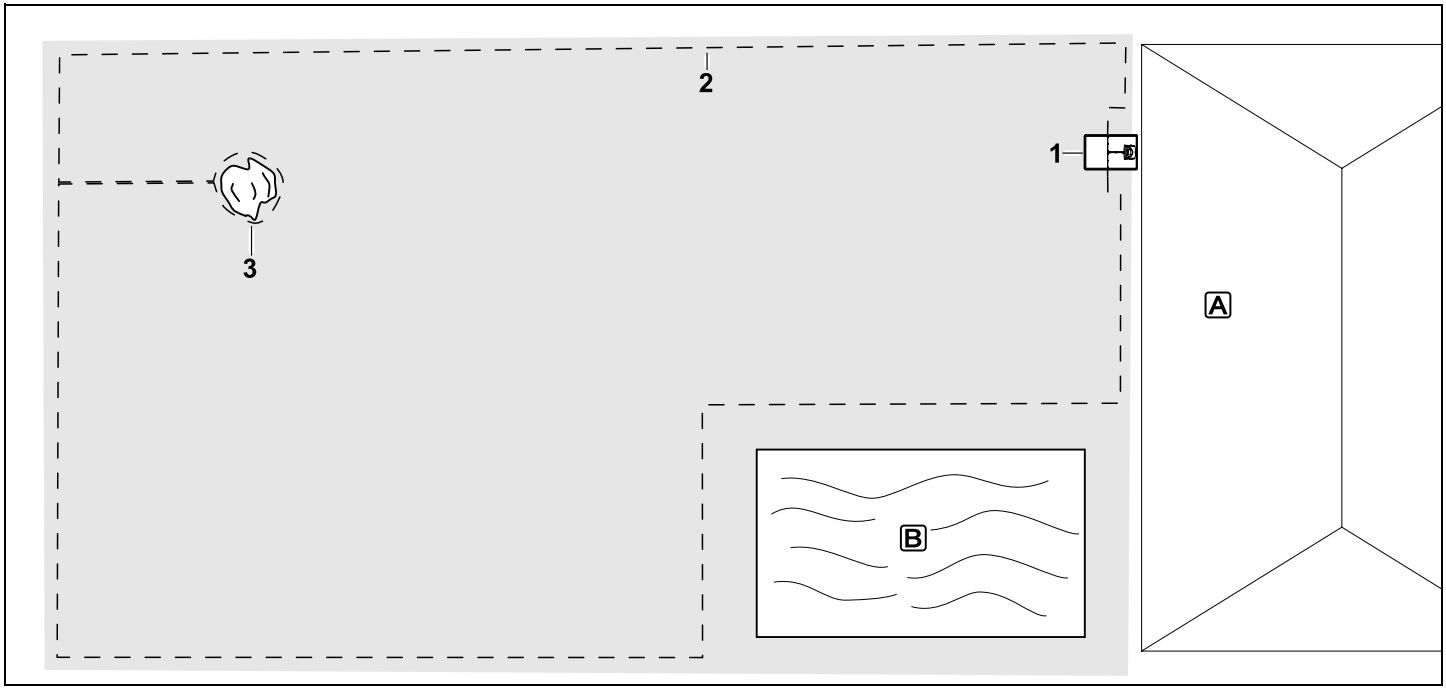
26.2 Teeninduse kinnitus

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

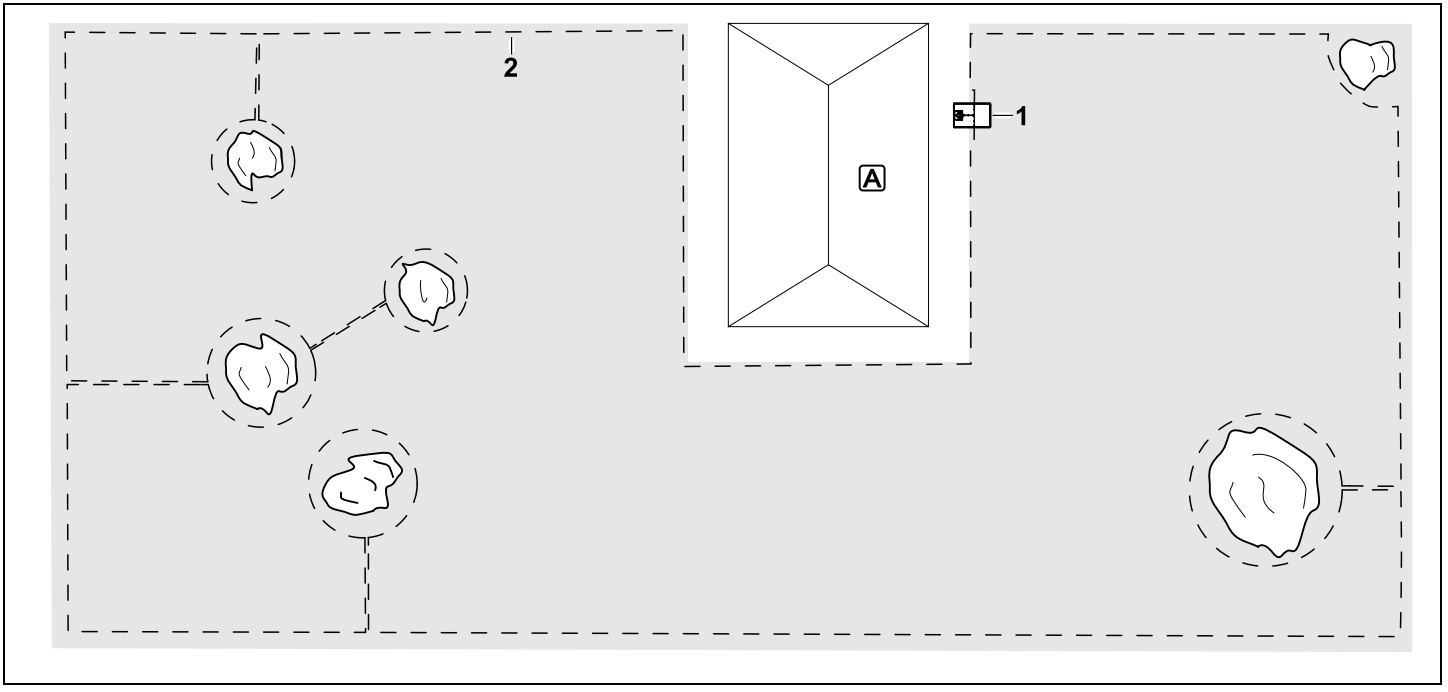
Tõkestatud ala
Paigaldamine ümber eraldiseisva puu (3), see ala on servaga ühendatud servaga täisnurga all oleva ühendusrajaga.

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

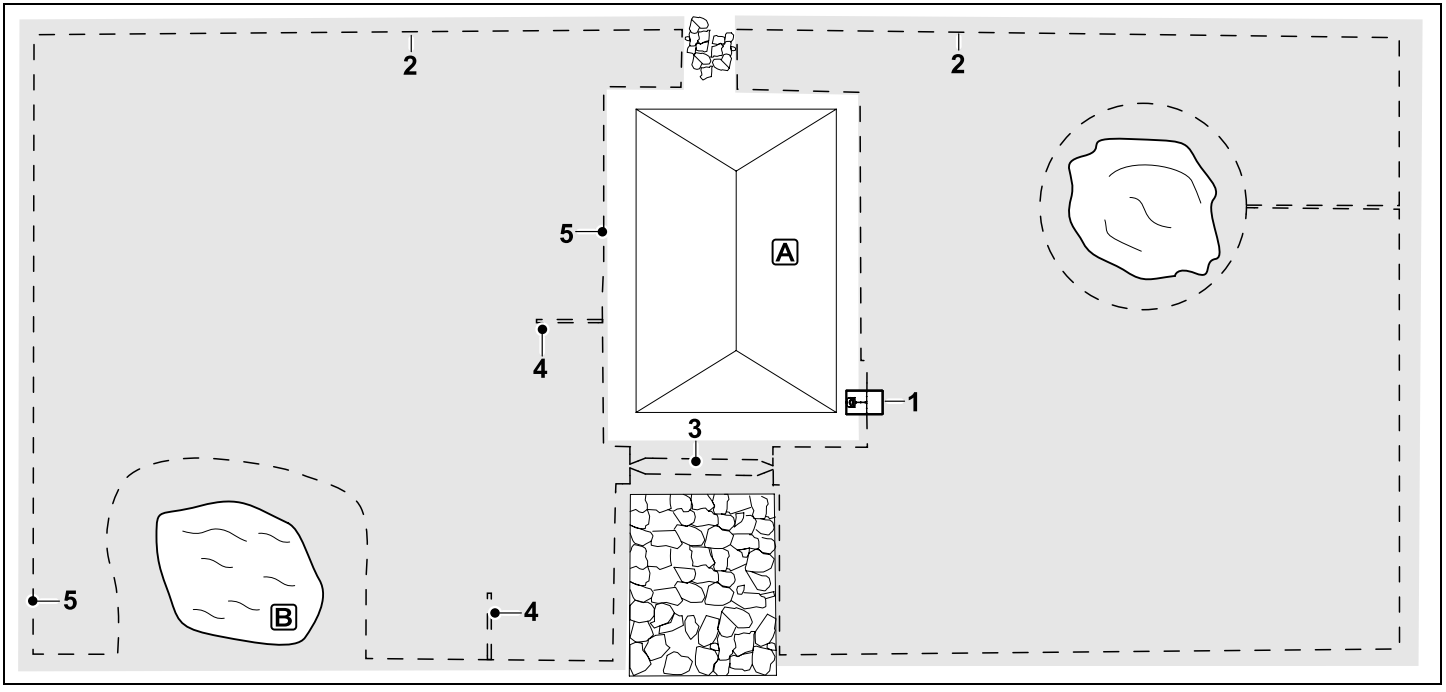
Dokkimisjaam
Asukoht (1) otse maja A juures

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 ühendusrajast.

Tiik
Turvalisuskaalutlustel (traadi lubatud kaugus) tuleb piiramistraat (2) paigaldada tiigi B ümber.

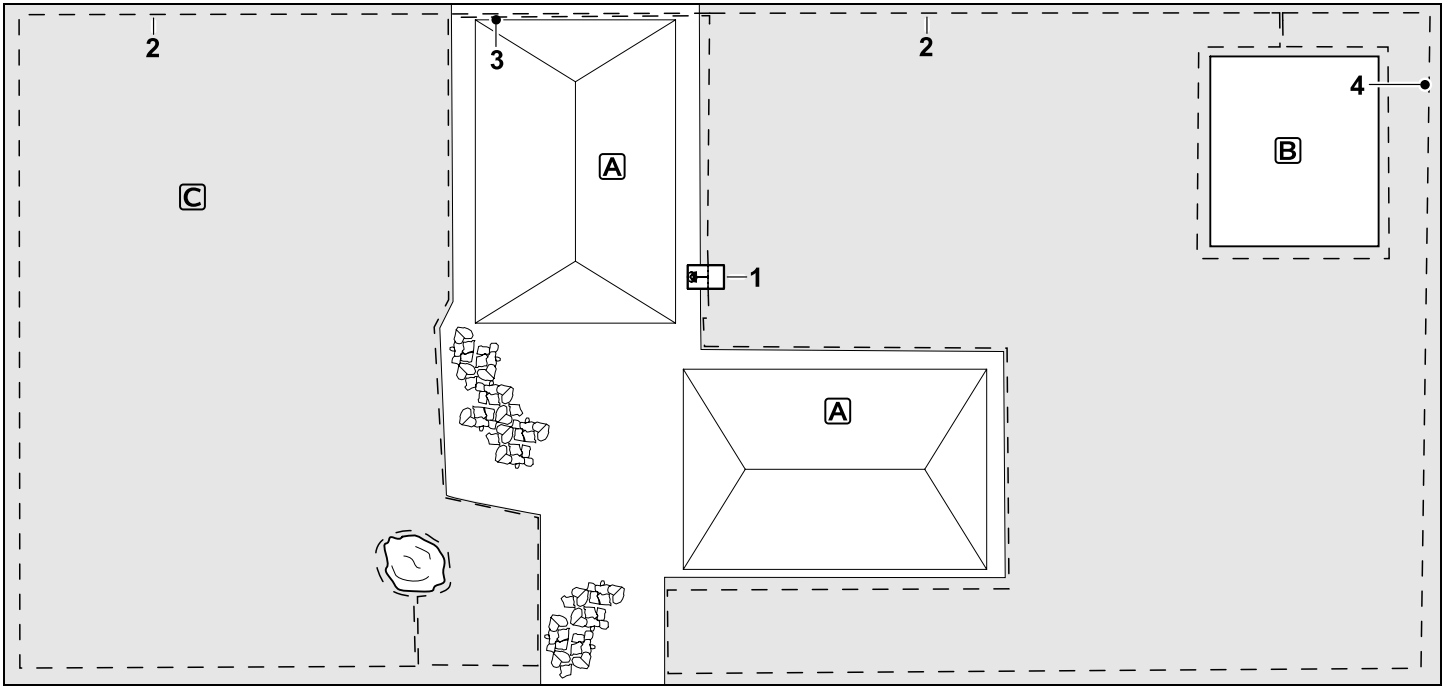
Traadi kaugused: (⇨ 12.5)
Kaugus servast: **33 cm**
Kaugus piirnevast sõidetavast tsoonist (nt kõnniteest), kui kõrgusvahe on väiksem kui +/– 1 cm: **0 cm**
Puu ümber: **33 cm**
Kaugus veepinnast: **100 cm**

Läbikäik
Paigaldage läbikäik (3). Traadi kaugus: **27 cm** (⇨ 12.11)

Juhtkaablid
Nihutatud kojusõitmise funktsiooni kasutamiseks on paigaldatud kaks juhtkaablit (4).(⇨ 11.13)
Miinimumkaugus 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). (⇨ 11.14)

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.

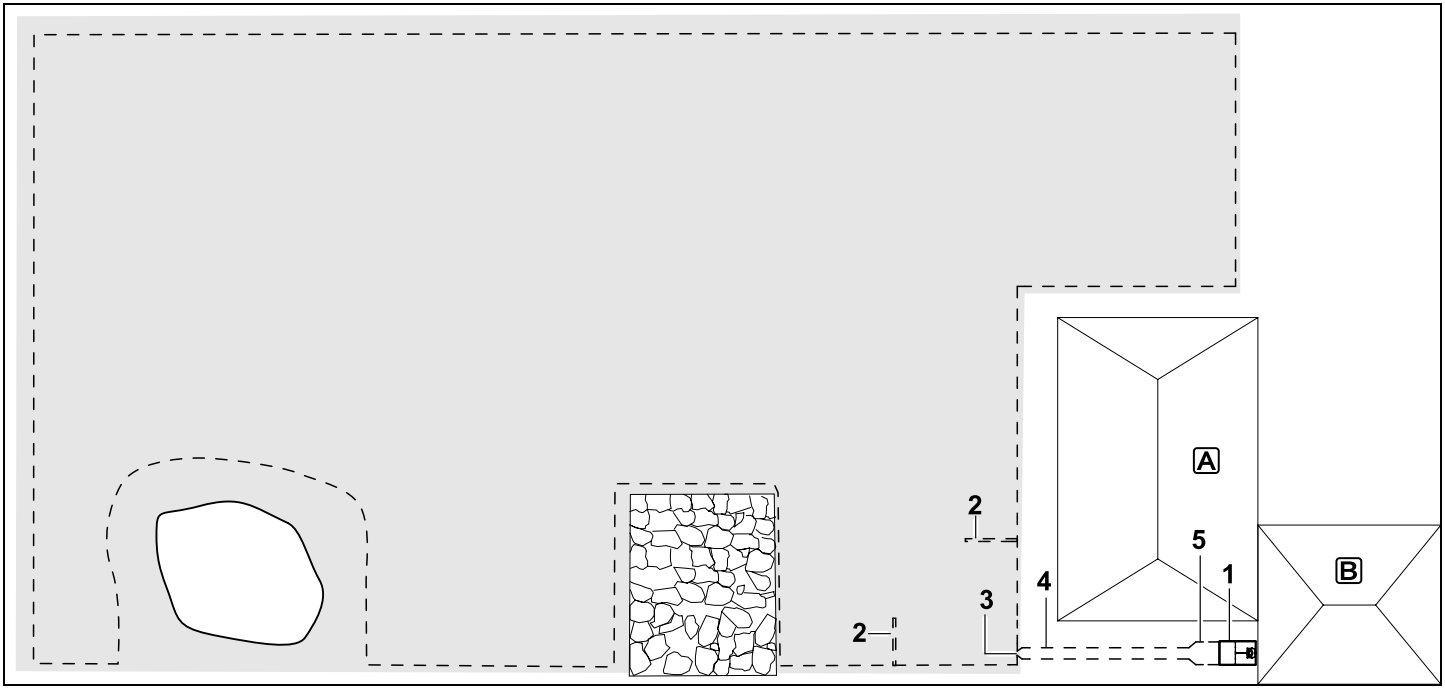
Tõkestatud alad
Paigaldage ümber eraldiseisva puu ja ümber köögiviljaaia B, lähtudes ääre suhtes täisnurga all paigaldatud ühendusrajast.

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 (⇨ 11.13) kasutamiseks – käivitussagedus 2 kuni 10 väljasõitu (⇨ 11.14)

Erisused
Viige robotniiduk mitu korda nädalas lisapinnale ja aktiveerige menüü Käivitus. (⇨ 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 (⇨ 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). (⇨ 11.13)
Miinimumkaugus läbikäigu sissepääsust: **2 m**
Pöörake tähelepanu minimaalsele kaugusele nurkadest. (⇨ 12.12)

Programmeerimine
Määrake kindlaks niidupinna suurus ja määrake vähemalt üks käivituspunkt dokkimisjaama läbikäigust väljapoole.(⇨ 11.14)

Erisused
Läbikäigu (4) paigaldamine lehterja sissesõiduga (3). (⇨ 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). (⇨ 9.9)
Jälgige ruumivajadust läbikäigus ja dokkimisjaama kõrval.

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

STIHL

0478 131 9754 A

A OST 2